外部から使用可能なサブルーチン 色付け部分が変更・拡張部分です

	MIKBUG		Motorola版(オリジナル)				
			Motorola版(参考用)				
			vintagechips版 01d_0rdinary版				
	FLCTSR		Flow Control Service Routine				
	名前 番地 (版)MIKBUG		MIKBUG2 MIKBUG_V MIKBUG_O FLCTSR			EL CTCD	機能・仕様
	ACIRXF	MINDUG	MINDUGZ	M1VD0G_A	\$E19F	\$E242	RXバッファの受信有無チェック(C=0:無、C=1:有)
	INCH8				\$E1A4	\$E200	1 文字入力、ACA: 8bit文字
	INEEE	\$E1AC	\$F966	\$E1AC	\$E1AC		1 文字入力、ACA: 7bit文字(bit7=0)
	(CVUPSW)		ΦΑΟ16		\$1F15	\$1F15	UPPER CASE変換制御(\$00:変換有、\$00以外:変換無)
	(OUTSW) INITSW		\$A016	Echo固定 	\$1F16 \$E1E7	\$1F16 	エコー制御(\$00:エコー有、\$00以外:エコー無) OUTSW、CVUPSW 初期化
	OUTEEE	\$E1D1	\$F959	\$E1D1	\$E1D1		1 文字出力、ACA:文字
	PDATA1	\$E07E	\$F87E	\$E07E	\$E07E		文字列出力、IX:文字列先頭番地、ターミネータ: \$04
	OUT2H	\$EOBF	\$F8BF	\$EOBF	\$EOBF		OUTPUT 2 HEX CHAR
	OUT2HS	\$EOCA	\$F8CA	\$EOCA	\$EOCA		OUTPUT 2 HEX CHAR + SPACE
	OUT4HS OUTS	\$E0C8 \$E0CC	\$F8C8 \$F8CC	\$E0C8 \$E0CC	\$E0C8 \$E0CC		OUTPUT 4 HEX CHAR + SPACE OUTPUT SPACE
	OUTHL	\$E067	\$F867	\$E067	\$E067		OUT HEX LEFT BCD DIGIT
	OUTHR	\$E06B	\$F86B	\$E06B	\$E06B		OUT HEX RIGHT BCD DIGIT
				•			
	CAN	AD145		AD145.1			廃止理由
廃止 廃止		\$E1A5 \$E1EF		\$E1A5*1			PIAを使わない(MIKBUG内で呼ぶ所が無い)(*1)消し忘れ PIAを使わない(MIKBUG内で呼ぶ所が無い)
郑 业	DEL	\$E1EF					FIAを使わない(MIRDUGP)で呼ぶりが無い)
MIKBUGに戻るためのエントリーポイント							
	CTADT	¢E0D0	¢EO7D	¢E0D0	¢E0D0		ACIA初期化後 CONTRLに戻る
	START 8N1_NIRQ	\$E0D0	\$F97B (\$F99C)	\$EODO \$EODE	\$EODO \$EODE		ACIA初期化後 CONTRLに戻る ACIA設定(8N1 NON-INTERRUPT)後 CONTRLに戻る
		\$E0E3	\$F9BA	\$E0E3	\$E0E3		スタックの設定(\$1F42)後 CONTRLに戻る
	SFE	\$E113	\$F80A	\$E113	\$E113		SWI 割込処理ルーチン、レジスタ表示後 CONTRLに戻る
	LOAD19	\$E040	(?)	\$E040	\$E040		"?" を出力後 CONTRLに戻る
ワークエリア							
		\$A000-7F	\$A000-7F	\$1F00-7F	\$1F00-7F		モニターワーク
	BUFFER IOV	\$A000		\$1F00	\$1F00	\$1FC0-FF \$1F00	ハッノア
	XTEMP	\$A012		\$1F12*2	* 2	\$1F12	(*2)SAV、DEL を廃止したため使わない
	BEGA	\$A002		\$1F02	\$1F02	41111	(1) 5111 (222 ()) 121 () () ()
	ENDA	\$A004		\$1F04	\$1F04		
	CHRCNT				Φ1D15	\$1F14	
	CVUPSW OUTSW		\$1F16		\$1F15 \$1F16	\$1F15 \$1F16	
	BPTW		\$11·10		φ11·10	\$1F17	
	BPTR					\$1F19	
			(0000)				
スタ	ック設定	\$A042	(????)	\$1F42	\$1F42		
	STARTV	\$A048		\$1F48	\$1F48		
	TARGTV	ΨΠΟΞΟ		ψ11 10	Ψ11 10	\$1F4A	
ハー	ドウェア						
	PIAS	\$8005					ソフトウェアシリアル
	PIAD	\$8004	# 0000	#0010	\$0010	\$0010	ソフトウェアシリアル
	ACIACS ACIADA	(\$8008) (\$8009)	\$8008 \$8009	\$8018 \$8019	\$8018 \$8019	\$8018 \$8019	RXD、TXD (コンソール)
		(40000)	70000	70010	70010	40010	

ACIRXF RXバッファの受信有無チェック A, B, IX は保存されます 戻りコード: C(キャリー) C=0:無、C=1:有 チェック後すぐに戻ります

INCH8 1 文字入力 8bit 文字 B, IX は保存されます 入力した文字は A に入る A:8bitデータ 文字が入力されるまで待ちます

INEEE 1 文字入力 7bit 文字(bit7=0) B, IX は保存されます 入力した文字は A に入る A:7bitデータ 文字が入力されるまで待ちます

変更点 OUTSW(\$1F16)が \$00であればエコーする、\$00以外であればエコーしない(MIKBUG2.0互換) CVUPSW(\$1F15)が \$00であれば英小文字を英大文字に変換する、\$00以外であれば変換しない 初期化時に、OUTSW、CVUPSW を \$00にしている

bit7(Parity)は外していますが、Rubout(\$FF)の読み捨ては止めました 理由は、テレタイプ対応のパディングキャラクタを外したり、PTR・PTPの制御を外した時点で テレタイプ端末を使用しない前提であり、紙テープデータのRubout(\$FF)は読み込まないため Rubout(\$FF)は、テレタイプで紙テープを打った時に、間違えてしまった文字を消すため 8bit全て鑽孔(さんこう)したコードであり、紙テープを使わなければ不要である

INITSW OUTSW、CVUPSW 初期化
OUTSW、CVUPSW に \$00 をセットする
A, B, IX は保存されます
CVUPSW(\$1F15) UPPER CASE変換制御(\$00:変換有、\$00以外:変換無)
OUTSW(\$1F16) エコー制御(\$00:エコー有、\$00以外:エコー無)

MIKBUGの環境

MIKBUGは、ASR Teletype Model 33 を接続する様に設計されている 電動機械式タイプライターに紙テープの鑽孔装置(PTP)と読取装置(PTR)が付属している 印刷速度は毎秒10文字で印刷できるのは大文字のみ 通信は ASCIIコード、110bps PTPと PTRは制御文字で起動停止できる構造になっている(DC1:PTR ON、DC2:PTP ON、DC3:PTR OFF、DC4:PTP OFF)

1. テレタイプ・紙テープとの決別

今や、テレタイプは写真でしか見ることができません マイコンの端末としては、パソコンで動かすターミナルソフトが一般的です 例えば、フリーソフトの Tera Termでは、 PTPの代わりに、Log機能が使えますし、PTRの代わりには Send File機能が使えます 通信速度も格段に速くなっています(ACIAで 115200bpsも可能)

MIKBUGのターミナルソフト向けの改造点

- (1)紙テープ装置を制御する 制御コード DC1(\$11), DC2(\$12), DC3(\$13), DC4(\$14) の廃止
- (2)印刷機のキャリッジ(活字ユニット)を左端に戻す CR(Carriage Return)の時に 時間稼ぎのために送る文字(Padding character: NULやRuboutなど印刷されない文字) の廃止
- (3)編集した紙テープ用の Rubout (\$FF)文字読み捨ての廃止 テレタイプで紙テープを打った時に、間違えてしまった文字を消すために 8bit全て鑽孔(さんこう)したコードであり、紙テープを使わなければ不要である
- 2. ソフトウェアシリアル変換(PIA)から UART(ACIA)へ

MIKBUGは、なぜか PIAを使ってソフトウェアシリアル変換を行っています 利点は、ハードウェア(タイマーの時間設定)で通信速度を変えられる エコーの ON/OFF をハードウェアの設定で簡単に変えられる などが有りますが 欠点として、半二重通信しかできない 通信速度が速くできない(私の実験では CPU:1MHzで 1200bpsが限界でした)

半二重通信なので、送信中に自分の TXDを受信することは有りません

MIKBUG(ソフトウェア)にはエコーバック機能が有りません ソフトウェアシリアル変換なので、エコーバック出来ないのが実情です 半二重通信なので、エコーバック送信している間に送られてくる文字は受信できません エコーバックは、ハードウェアで行います 方法は、RXDと TXDのラインを(スイッチを介して)接続するだけです

MIKBUG以降のモニタでは、UART (ACIA)を使った通信が一般的になっています そして、例外なく、エコーバックの有無を制御する機能(エコーフラグ)が追加されています ソフトウェアシリアル変換(PIA)は処理が複雑ですが、ACIAでは処理が簡単になります

MIKBUGの ACIAへの改造点

- (1)ACIAのコントロールレジスタの初期化や設定
- (2)ACIAのデータレジスタへの読み書き

ハードウェアの改造点

(1)ACIAクロックの生成方法 通信速度の 16倍の周波数(周期)のクロックが必要(一般的な UARTと同じです)

3. 機能追加

- (1)エコー制御をソフトウェア制御できる様にする
- (2) 英小文字を英大文字と同等に扱える様にする(ソフトウェア制御)
- (3)外部から使える、ブレークチェック用のサブルーチンを準備する
- (4)8bitデータの入力サブルーチンを準備する
- (5)ROM化したアプリケーションに制御を移すコマンドを追加する(任意)