

Sonderheft Nr. 221  
Preis DM 18.-  
öS 137.-, sfr 18.-

**Funkschau**

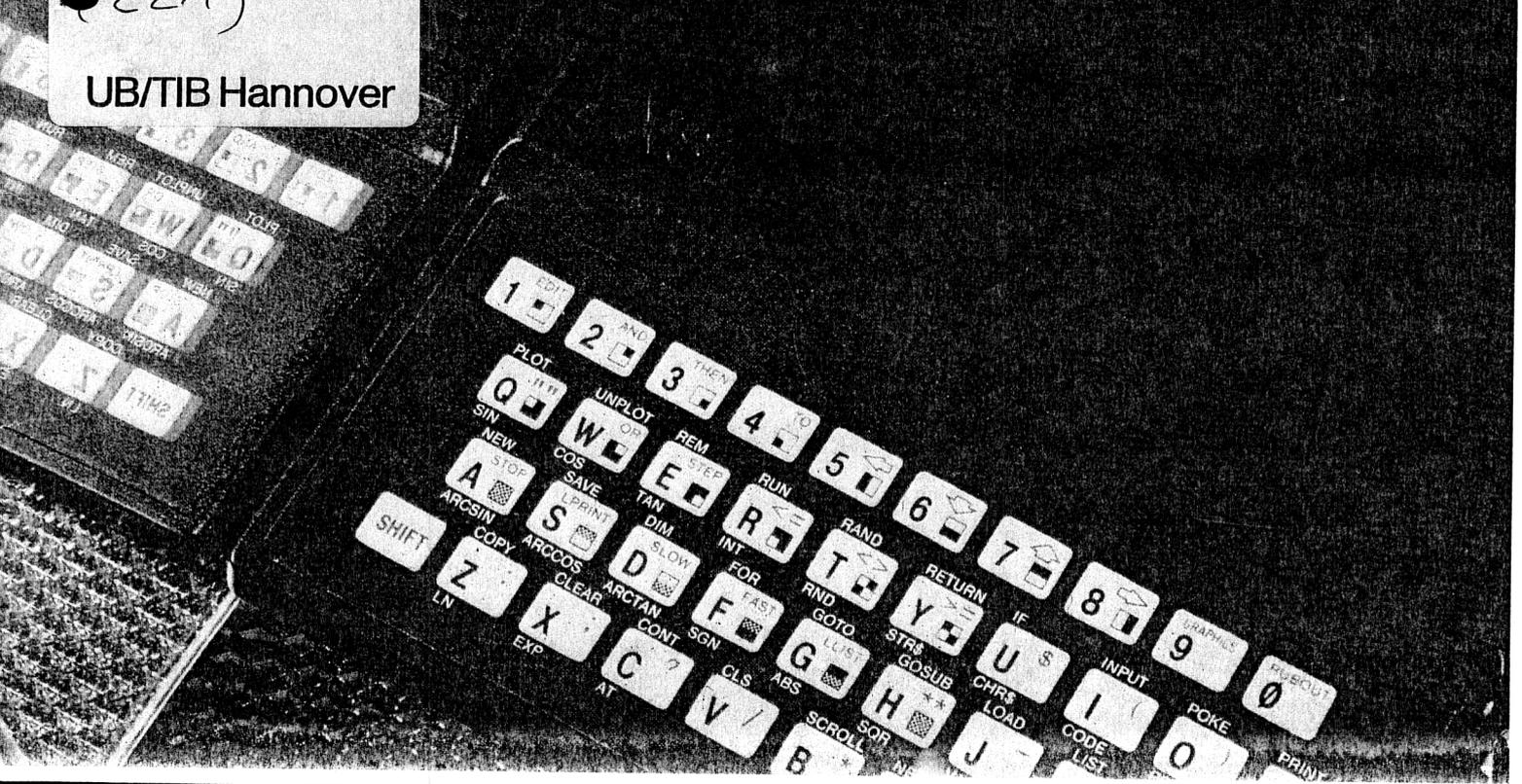
# ZX-81- Kochbuch 2

**Für Computer-Fans  
& Hobby-Elektroniker**

**Bauanleitungen  
Tips & Tricks  
Arbeitshilfen**

RA 5839  
●(221)

UB/TIB Hannover



# Wenn Sie die Kommunikations- und Unterhaltungselektronik immer im Auge behalten wollen:

Die Funkschau informiert in Fachbeiträgen alle 14 Tage umfassend zu den Themen Kommunikations- und Computertechnik, Audio und Video.

## Technische Beiträge

Beschreibung von Geräten, Systemen und ihren Funktionen – einschließlich technischer Details, wenn sie für den Anwender von Bedeutung sind.

## Erfahrungsberichte

Geräte der elektronischen Kommunikationstechnik und der Konsumelektronik im praktischen Gebrauch. Die FUNKSCHAU beschreibt den Nutzen für den Anwender.

## Reports

Aktuelle Elektronik-Themen aus unterschiedlichen Blickwinkeln betrachtet. Runduminformationen, die neben der Technik auch gesellschaftspolitische Aspekte neuer Entwicklungen beleuchten.

## Nachrichten

Was für den Leser zur Beurteilung der Technik des Elektronik-Marktes wichtig ist, wird übersichtlich aufbereitet und mit Stellungnahmen ergänzt.



## Produktneuheiten

Das Schaufenster des Elektronik-Marktes. Neue Produkte werden mit den wichtigsten technischen Daten, Anwendungsbeispielen und Bezugsquellenangaben präsentiert.

## Service-Beiträge

Arbeitshilfe für Service-Techniker aller Elektronikbereiche: Arbeitsblätter mit Grundschaltungen der Elektronik, Schaltungsdetails, Schaltungsapplikationen, Meßtechnik, Fehlerquellenuche...

## Bauanleitungen

Für den anspruchsvollen Hobby-Elektroniker zum sicheren Nachbau. Beispiele: Meßgeräte, Videomischpulte, Heizungsregelung per Computer, Alarmanlagen, Musiksynthesizer...

Wenn Sie sich vom Nutzen der FUNKSCHAU für Ihre Arbeit überzeugen wollen, schicken wir Ihnen gerne im Rahmen unseres Kennenlern-Angebots die neueste Ausgabe kostenlos und unverbindlich ins Haus. Die vorbereitete Karte finden Sie an der Umschlagklappe.

**Funkschau**  
Zeitschrift für Unterhaltungselektronik  
und Kommunikationstechnik

# Liebe Leser,

„Aller guten Dinge sind drei“, lautet ein Sprichwort. Aber diesmal stimmt es nicht, denn das ZX-81-Kochbuch II ist bereits das vierte Sonderheft der FUNKSCHAU für diesen Heimcomputer. Von zwei neuen Beiträgen abgesehen, haben wir hier für Sie die besten ZX-81-Beiträge aus den FUNKSCHAU-Heften von Ende 1984 bis Anfang 1986 zusammengestellt. Und wie gewohnt sind es Beiträge, die sich an aktive Computer-Fans und Hobby-Elektroniker richten – schließlich läßt der ZX 81 noch immer so richtig zum Experimentieren ein.

Einige Bauanleitungen verlangen nach der „Z-80-PIO“, die sowohl in der FUNKSCHAU als auch im ZX-81-Kochbuch schon vorgestellt wurde. Wir haben deshalb hier auf eine nochmalige Veröffentlichung verzichtet. Wenn Sie an diese Bauanleitung nicht mehr herankommen sollten, rufen Sie in der Redaktion an (0 89/5117-315), wir helfen Ihnen dann weiter. Und weil wir den Heftpreis wieder knapp kalkuliert haben, wurden die FUNKSCHAU-Beiträge unverändert in dieses Sonderheft übernommen (zwischenzeitlich bekanntgewordene Fehler haben wir selbstverständlich korrigiert). Sie stoßen deshalb häufig auf Querverweise auf FUNKSCHAU-Hefte. Aber nur keine Panik: Bis auf die Querverweise auf die Z-80-PIO („Datendrehscheibe“) sind die Beiträge in sich geschlossen, und die Hefthinweise signalisieren lediglich, wo etwas ausführlicher nachzulesen ist. Außerdem beziehen sich die Querverweise oft auf Beiträge, die Sie auch im ZX-81-Kochbuch II finden.

Wir haben die Programme und Bauanleitungen dieses Sonderheftes sorgfältig geprüft, so daß Fehler sehr unwahrscheinlich sind, zumal die meisten Beiträge ihre Bewährungsprobe schon bei den FUNKSCHAU-Lesern machen mußten. Nach dem Gesetz des „gemeinsten Zufalls“ ist es dennoch möglich, daß wir eine verborgene Fußangel übersehen haben. Wenn also etwas nicht so läuft, wie es sollte, dann rufen Sie uns an. Aber bitte erst dann, wenn Sie sicher sind, selbst keinen Fehler gemacht zu haben.

In unserem letzten ZX-81-Sonderheft haben wir uns noch mit „Auf Wiedersehen“ verabschiedet. Diesmal sagen wir „Ade“, denn der ZX 81 wird nicht mehr gebaut und Sir Clive Sinclair hat seine Firma verkauft. Die Ära des ZX 81 ist damit unwiderruflich zu Ende. Doch sollten Sie für den kleinsten aller Heimcomputer später einmal keine Aufgabe mehr haben, werfen Sie ihn nicht gnadenlos weg: Der kleine rabenschwarze Geniestreich hat Geschichte gemacht und wird vielleicht einmal begehrtes Sammelobjekt.

*Die Funkschau-Redaktion*



# Inhaltsverzeichnis

---

## Fachaufsätze

### Software

Schloß und Schlüssel Der Programmschutz und dessen Aufhebung .....	3
Schloß und Schlüssel II Tips zum Softwareschutz .....	7
Bildhauer 18 Befehle zur Bildmanipulation .....	9
Horchposten Decoder und Coder für Selektivruf .....	11
Radiergummi für Basic-Listings DELETE-Befehl für Zeilenblöcke .....	52

### Hardware

Transparenter 16-KByte-Speicher Die Schaltung des Memopak-RAMs .....	14
Messen mit dem ZX 81 (1): Der Zeit auf den Fersen .....	17
Messen mit dem ZX 81 (2): Frequenzmessung mit Präzision .....	21
Messen mit dem ZX 81 (3): Prüfstand für Kapazitäten .....	24
Messen mit dem ZX 81 (4): Widerstände bekennen Farbe .....	26
Joystick für zwei .....	28
Lichtgriffel .....	31
Immer richtig temperiert Komfortable Heizungsregelung .....	33

Datentransfer mit dem ZX 81 .....	40
Drucksache ZX 81 akzeptiert übliche Drucker .....	49
Dreisprung im RAM-Erweitern Speicherausbau mit 8-KByte-ICs .....	54
Akustikkoppler: Zwei Töne machen die Musik .....	56
Brenner für 2716-EPROMs .....	61

## Kurzbeiträge

### Software

Bilderbuch: Bildspeicherinhalt auf Magnetband retten .....	16
ZX-81-Ersatzteile: Eine Quelle für den Logik-Chip .....	20
Elegant verzweigen .....	25
Große Ziffern darstellen .....	25
Miniorgel .....	27
Wiedergewinn von Bytes .....	30
Eingangstor für Fremdsignale .....	51
Berichtigungen zum ZX-81-Kochbuch I .....	59
Die Null kann Platz schaffen .....	60

### Hardware

Monitorausgang für scharfe Bilder .....	20
CMOS-CPU führte zum Tiefschlaf .....	51
Computer als Dia-Showmaster .....	60

---

#### Impressum:

1986:

Franzis-Verlag GmbH, Karlstr. 37-41, 8000 München 2. Bearbeitet von der Redaktion der Zeitschrift FUNKSCHAU.  
Für den Text verantwortlich: Ing. (grad.) Stephan Schall. Titelgestaltung: Dipl.-Designer (FH) Volker Hilbel

© Sämtliche Rechte – besonders das Übersetzungsrecht – an Text und Bildern vorbehalten. Fotomechanische Vervielfältigung nur mit Genehmigung des Verlages. Jeder Nachdruck, auch auszugsweise, und jede Wiedergabe der Abbildungen, auch in verändertem Zustand, sind verboten.  
ISSN 0172-2778

Gesamtherstellung: Franzis-Technik GmbH, München. Printed in Germany. Imprimé en Allemagne.  
MK-Artikel Nr. 221011 · F/MK/586/1207/10'

ZX-81-Softwaretip:

# Schloß und Schlüssel

## Der Programmschutz und dessen Aufhebung

Der Programmschutz ist ein zweiseitiges Schwert: einerseits soll er Programme dem fremden Zugriff entziehen, doch weckt gerade das bei vielen den Ehrgeiz, so geschützte Programme zu knacken. Wir beleuchten für Kenner des ZX 81 beide Aspekte.

Geht es nur darum, die einem Programm zugrunde liegende Idee oder bestimmte Informationen im Programm geheimzuhalten, so genügt es, eine LIST-Sperre zu errichten. Um ihre Wirkungsweise zu verstehen, muß man sich zunächst klarmachen, in welcher Form eine Basic-Programmzeile im Speicher abgelegt wird (Bild 1).

Am Ende der Zeile steht grundsätzlich ein NEWLINE-Code (118). Daher beträgt die Zeilenlänge immer mindestens zwei Byte, nämlich ein Byte für das Basic-Schlüsselwort und ein Byte für den Zeilenabschluß.

Wenn man den Befehl LIST eingibt, wird eine ROM-Routine aufgerufen, die folgendermaßen vorgeht: Von jeder Zeile wird zuerst die Zeilennummer am Bildschirm ausgegeben, die Information über die Zeilenlänge ignoriert und dann der eigentliche Zeileninhalt geschrieben. Hierbei werden die einzelnen Zeichen (Bytes) der Reihe nach ausgegeben, bis die Routine auf ein Byte mit dem Inhalt 118 stößt, denn dieses Byte gibt ja das Zeilenende an und taucht (normalerweise) sonst nirgends in der Zeile auf.

Der Adreßzeiger wird dann auf das nächste Byte gesetzt; das sollte der An-

fang einer neuen Zeile sein, nämlich das erste Byte der nächsten Zeilennummer. Die LIST-Routine stoppt, sobald der Inhalt dieses Bytes größer als 73 ist. In diesem Fall erkennt die Routine, daß an der erreichten Adresse der unmittelbar auf den Programmspeicher folgende Bildspeicher beginnt (dieser wird durch ein Byte mit dem Wert 118 eingeleitet) und deshalb das Programm vollständig gelistet wurde.

Die LIST-Sperre wird nun folgendermaßen errichtet: Zunächst gibt man vor dem zu schützenden Programm die Zeile 1 REM X ein. Das X muß anschließend durch ein Byte mit Inhalt 118 ersetzt werden, was durch den Befehl POKE 16514,118 möglich ist. Wenn die LIST-Routine auf diese Zeile stößt, „glaubt“ sie, die Zeile ende schon mit diesem 118er-Byte.

Das nächste Byte wird dann irrtümlich als Zeilennummer der folgenden Zeile interpretiert. Dieses Byte enthält aber das echte Zeilenende-Zeichen, also ebenfalls den Code 118, und prompt stoppt die LIST-Routine (da 118 größer als 73 ist). Am Bildschirm ist deshalb nur die Zeile 1 zu sehen. Der Programmablauf wird von der LIST-Sperre nicht gestört, denn der Basic-Interpreter errechnet die Anfangsadresse jeder Folgezeile über die gespeicherte Zeilenlänge (siehe Bild 1).

### Schutz der Programmidee durch LIST-Sperre

Die ersten beiden Bytes enthalten den Wert der Zeilennummer (siehe auch Heft 10/1983, Seite 71). Im Gegensatz zur üblichen 16-Bit-Zahlendarstellung folgt hier das Byte mit niederem Stellenwert (LSB: Last significant Byte) dem Byte mit höherem Stellenwert (MSB: Most significant Byte). Die nächsten beiden Bytes geben in üblicher Form an (LSB zuerst), wieviele Zeichen in der Zeile untergebracht sind. Darauf folgt der eigentliche Zeileninhalt.

Wichtig ist, daß beim Wert der Zeilenlänge Basic-Schlüsselwörter nur als ein Zeichen zählen. Tatsächlich speichert der ZX 81 alle Schlüsselwörter unabhängig von ihrer wahren Zeichenzahl im Programmspeicher nur mit einem Byte (z. B. würde PRINT normalerweise fünf Byte erfordern). In dieser verkürzten Form gespeicherte Schlüsselwörter heißen Token.

### Die Sperre wird höher

Noch ein Stückchen sicherer wird die LIST-Sperre, wenn man sie nicht nur in der ersten Programmzeile, sondern an mehreren Stellen im Programm errichtet. Warum? Das sollten Sie selber herausfinden! Schwierig ist dann allerdings

① **Zeilenorganisation:** So ist z. B. die Basic-Zeile 10 REM X... gespeichert. Ist die Zeile die erste, hat die Anfangsadresse A den Wert 16509

10 REM X...		0	10	3	0	REM X ...	118	0	20
A	A+1	A+2	A+3	A+4	...	A+n+3	A+n+4	...	
Zeilennummer		Zeilenlänge n		Token		NEWLINE-Code		nächste Zeile	
Zeileninhalt									

② **Hilfsprogramm:** Stehen irgendwo in einem Programm LIST-Sperren der Form REM X, meldet diese Routine die Adresse der X-Zeichen

```

9900 LET A=16509
9910 IF PEEK A=118 THEN STOP
9920 IF PEEK (A+5) <> 61 THEN GOTO
9940 PRINT 256*PEEK A+PEEK (A+1)
: A+5
9940 LET A=A+PEEK (A+2)+256*PEEK
(A+3)+4
9950 GOTO 9910
    
```

```

10 PRINT "ALLES KLAR"
20 STOP
30 FAST
40 LET C=PEEK 16396+117
50 LET E=PEEK 16397+34
60 POKE PEEK 16396+256*PEEK 16
70
80 POKE 16396,14
90 POKE 16397,71
100 POKE 16450,PEEK 16400
110 POKE 16454,PEEK 16401
120 POKE 16400,15
130 POKE 16401,99
140 SAVE "TEST"
150 POKE 16401,PEEK 16454
160 POKE 16400,PEEK 16450
170 LET P=""
180 LET A$=INKEY$
190 IF A$<>" " THEN GOTO 9640
200 LET A$=INKEY$
210 IF A$=" " THEN GOTO 9650
220 IF CODE A$=118 THEN GOTO 97
230
240 LET P$=P#+A$
250 GOTO 9640
260 IF P$<>"FUNKSCHAU" THEN GOT
0 9630
270 POKE 16397,E-34
280 POKE 16396,D-117
290 POKE PEEK 16396+256*PEEK 16
300 118
310 SLOW
320 GOTO 10

```

③ **Codewort-Schutz:** Nur wer das Codewort **FUNKSCHAU** kennt, kann dieses Programm nach dem Laden listen

```

1 REM HIER MINDESTENS 69 BE-
LIEBIGE ZEICHEN EINTIPPEN
100 RAND USR 16514
102 DIM A$(19)
103 LET A$="VERSUCHEN SIE BREAK"
104 PRINT AT 5,3;"DAS IST EIN B
ASIC-PROGRAMM"
105 FOR I=1 TO 19
107 PRINT AT 10,5+I;A$(I);
108 FOR T=1 TO 10
109 NEXT T
110 NEXT I
125 CLS
130 GOTO 104
200 SAVE "DEMO"
210 GOTO 100

```

④ **BREAK-Schutz:** Das ist ein Basic-Programm und läßt sich dennoch nicht stoppen!

16514:	237	16515:	123
16516:	202	16516:	253
16517:	1005	16517:	42
16518:	14	16518:	64
16519:	20	16519:	26
16520:	34	16520:	34
16521:	64	16521:	203
16522:	253	16522:	174
16523:	45	16523:	10
16524:	42	16523:	253
16525:	64	16524:	0
16526:	2003	16524:	40
16527:	125	16524:	42
16528:	30	16524:	64
16529:	61	16524:	192
16530:	42	16524:	194
16531:	174	16525:	0
16532:	85	16525:	37
16533:	83	16525:	35
16534:	84	16525:	35
16535:	84	16525:	25
16536:	86	16525:	41
16537:	235	16525:	35
16538:	34	16525:	35
16539:	64	16525:	41
16540:	64	16525:	35
16541:	64	16525:	35
16542:	77	16525:	35
16543:	205	16525:	35
16544:	12	16525:	35
16545:	192	16525:	35
16546:	194	16525:	35
16547:	0	16525:	35
16548:	37	16525:	35
16549:	35	16525:	35
16550:	35	16525:	35
16551:	35	16525:	35
16552:	35	16525:	35
16553:	35	16525:	35
16554:	35	16525:	35
16555:	35	16525:	35
16556:	35	16525:	35
16557:	35	16525:	35
16558:	35	16525:	35
16559:	35	16525:	35
16560:	35	16525:	35
16561:	35	16525:	35
16562:	35	16525:	35
16563:	35	16525:	35
16564:	35	16525:	35
16565:	35	16525:	35
16566:	35	16525:	35
16567:	35	16525:	35
16568:	35	16525:	35
16569:	35	16525:	35
16570:	35	16525:	35
16571:	35	16525:	35
16572:	35	16525:	35
16573:	35	16525:	35
16574:	35	16525:	35
16575:	35	16525:	35
16576:	35	16525:	35
16577:	35	16525:	35
16578:	35	16525:	35
16579:	35	16525:	35
16580:	35	16525:	35
16581:	35	16525:	35
16582:	35	16525:	35

⑤ **Maschinencode für BREAK-Schutz:** Das sind die Dezimalcodes des eigentlichen BREAK-Schutzes

das Aufspüren der richtigen POKE-Adressen, denn nur die Adresse 16514 gilt für jedes Programm. Die Adressen für das Zeichen X in den übrigen LIST-Sperren hängen nämlich von der Länge aller vorhergehenden Zeilen ab. Hier hilft das in Bild 2 gezeigte Basic-Programm, das an das zu bearbeitende Programm angehängt und später wieder gelöscht wird. Es meldet für alle Zeilen der Form REM X die richtige POKE-Adresse.

Wenn das Programm stoppt, weil der Bildschirm voll ist, kann der Programmablauf mit CONT fortgesetzt werden. Die Arbeitsweise des Progrämmchens wird sofort klar, wenn man den in Bild 1 gezeigten Zeilenaufbau betrachtet.

In dieser Form weist das Verfahren freilich noch einen entscheidenden Nachteil auf: die mühsam erzeugten Sperr-Zeilen können wie jede andere Zeile durch bloßes Eingeben der Zeilennummer wieder gelöscht werden. Das ändert sich sofort, wenn man ihre beiden Zeilennummer-Bytes einfach mit POKE auf den Wert 0 setzt. Das ergibt Zeilen mit der Nummer 0, die sich nicht mehr löschen lassen, den Programmablauf aber nicht beeinträchtigen.

Dennoch läßt sich das Programm immer noch listen, nämlich stückchenweise, indem man den LIST-Befehl mit Zeilennummer benutzt (z. B. LIST 11, wenn Zeile 10 eine LIST-Sperre enthält). Oder indem man das Programm aus Bild 2 geringfügig verändert einsetzt, um die Null-Zeilennummer wieder auf einen „vernünftigen“ Wert zu setzen, und dann die Zeilen löscht.

Erfahrungsgemäß kommen jedoch die meisten ZX-81-Benutzer nicht auf diese Idee – erst recht nicht, wenn der LIST-Schutz nicht so offensichtlich ist wie bei scheinbar überflüssigen REM-Zeilen. Man kann jedoch jede Programmzeile so erweitern, daß sie zusätzlich zu ihrer normalen Funktion die Aufgabe einer LIST-Sperre übernimmt!

Hierzu ein Beispiel: Geben Sie die Zeile 110 LET C=3 ein.

Daraus macht man 110 LET C=3+X. Dann lädt man in die Speicherzellen, die das Pluszeichen und das X enthalten, jeweils die Zahl 118. Achtung: Hinter jeder numerischen Konstanten im Programm, hier also 3, steht die sechs Bytes lange, im Listing unsichtbare interne Zahlendarstellung durch den ZX 81; also bei den Adressen nicht verzählen! Die Zeile wird dann wieder wie ursprünglich interpretiert, wirkt aber gleichzeitig als LIST-Sperre – darauf soll erst einmal jemand kommen!

## Unsichtbarer GOTO-Sprung

Es gibt noch eine weitere Möglichkeit, per Eingriff in eine Basic-Zeile Verwirrung zu stiften: Man verändert die Angabe der Zeilenlänge n (siehe Bild 1). Da der Interpreter die Adresse der als nächstes auszuführenden Programmzeile nach der Formel  $A+n+4$  berechnet, kann man dadurch die Reihenfolge verändern, in der die Zeilen abgearbeitet werden.

Wenn A die Anfangsadresse der Zeile ist, deren Zeilenlänge verändert werden soll, und A1 die Anfangsadresse der Zeile ist, die als nächste ausgeführt werden soll, gilt für den neuen Wert der Zeilenlänge die Formel  $n = A1 - A - 4$ . Falls das Ergebnis dieser Formel negativ ist, muß 65 536 dazuaddiert werden; das ist dann der Fall, wenn zurückgesprungen werden soll.

Zeilen, in denen die Zeilenlänge verändert worden ist, dürfen nicht mehr verändert werden; sonst werden ganze Blöcke im Programm gelöscht, und es besteht die Gefahr eines Ausstiegs.

## Der „Autostart“ fällt mit der Tür ins Haus

Viele im Handel erhältliche ZX-81-Programme nutzen eine sehr einfache Methode, um einen Kopierschutz zu erreichen: Gespeichert wird das Programm von der Software-Firma durch ein SAVE-Kommando im Basic-Programm. Nachdem das Programm vom Benutzer geladen worden ist, wird deshalb automatisch die Programmausführung mit dem Befehl fortgesetzt, der dem SAVE-Kommando folgt. Und dort steht ein Befehl, der ein Maschinenprogramm aufruft, das sich nicht stoppen läßt.

BREAK und anschließendes Listen ist dann nicht möglich. Falls keine weiteren Schutzmaßnahmen getroffen wurden, läßt sich der „Autostart“ jedoch einfach mit einem kleinen Hilfsprogramm unterbinden (siehe FUNKSCHAU 16/1983, Seite 71, und Heft 20/1983, Seite 6).

Aber auch ohne Kenntnisse in Maschinensprache läßt sich ein Kopierschutz erreichen, der sogar sicherer als der Autostart ist. Man muß sich nur zunutze machen, daß der ZX 81 im FAST-

und im SLOW-Modus arbeiten kann. Der FAST-Modus bewirkt, daß kein Bild aufgebaut wird. In diesem Fall unterläßt der Computer jeden Zugriff auf den Bildspeicher (außer ein PRINT-Befehl verlangt dies), und man kann gefahrlos Manipulationen vornehmen, die mit dem Bildpeicher zusammenhängen.

Solche Manipulationen (Verändern der Systemvariable D-FILE, die die Anfangsadresse des Bildspeichers angibt; Schreiben unzulässiger Werte in den Bildspeicher) bewirken im SLOW-Modus, oder sobald im FAST-Modus ein Bild aufgebaut werden muß, einen Systemabsturz. Darauf beruht das folgende Verfahren, das eine Programmennutzung nur zuläßt, falls ein geheimes Codewort (ein „Password“) bekannt ist.

An das zu schützende Programm hängt man dazu die in Bild 3 gezeigten Zeilen (9500 bis 9760) an. Auf Band gespeichert wird das komplette Programm dann durch GOTO 9500. Hierbei geschieht folgendes: Zunächst wird der FAST-Modus gewählt und in den Variablen D und E der Inhalt der Systemvariable D-FILE (Adressen 16396 und 16397) gespeichert. Die Zahlen 117 und 34, die addiert werden, dienen nur der weiteren Verschleierung.

In Zeile 9540 und 9550 werden willkürliche Zahlen in D-FILE gebracht. Anschließend wird auch noch die Systemvariable VARS (Adressen 16400 und 16401), die den Beginn des VariablenSpeichers angibt, „verdreht“, nachdem ihr richtiger Inhalt in zwei Bytes des Drucker-Pufferspeichers abgelegt wurde. Hier sind dafür willkürlich die Adressen 16450 und 16454 gewählt worden, es sind jedoch beliebige Adressen im Bereich von 16444 bis 16476 möglich.

Nun wird das Programm auf Band gespeichert (Zeile 9600). Nach dem Laden mit dem LOAD-Befehl fährt das Programm automatisch in Zeile 9610 fort.

Ein Überlisten dieses Autostarts ist jetzt sinnlos, denn sobald der Computer im gegenwärtigen Zustand versucht, ein Bild aufzubauen, stürzt das System wegen der verdrehten Systemvariablen ab. Erst durch die Zeilen 9610 und 9620 wird die Systemvariable VARS wiederhergestellt (der Inhalt des Druck-Puffers wurde durch den SAVE-Befehl mit aufgezeichnet). Die Zeilen 9630 bis 9710 verlangen jedoch noch die Eingabe eines Codewortes, hier z. B. FUNKSCHAU. Das Wort wird langsam ohne Bildkontrolle eingetippt (nach dem Laden ist der Bildschirm dunkel!) und mit NEWLINE abgeschlossen.

Wenn man sich verschrieben hat, drückt man NEWLINE und wiederholt die Eingabe. Keinesfalls ist SPACE (BREAK) zu drücken, da sonst das System zusammenbricht. D-FILE hat zu diesem Zeitpunkt ja noch einen unzulässigen Wert. Daher darf das Codewort auch kein Leerzeichen (SPACE) enthalten. Erst, nachdem das richtige Codewort erkannt wurde, wird D-FILE wiederhergestellt. Das ist möglich, weil durch SAVE auch die Variablen D und E mit auf Band gelangt sind. Schließlich wählt das Programm den SLOW-Modus und leitet den Sprung zum geschützten Hauptprogramm ein.

Um ein auf diese Weise geschütztes Programm kopieren zu können, muß man entweder das Codewort kennen, direkt von Kassette zu Kassette kopieren oder ein spezielles Kopierprogramm benutzen, das ein Programm lädt und sofort wieder abspeichert, ohne zwischendurch ein Bild aufzubauen. Ein derartiges Kopierprogramm wird später noch vorgestellt. Das bloße Kopieren ist allerdings sinnlos, wenn das Codewort nicht bekannt ist.

## Jetzt wird die BREAK-Taste blockiert

Mit einem kleinen Trick ist es zu schaffen, daß sich ein Basic-Programm (!) nicht mehr anhalten läßt. Der Trick besteht darin, daß die Basic-Interpreter-Kontrollroutine im ROM durch eine ei-

```

9  REM ALPHANUMERISCHE EINGABE
10 PRINT AT PX, PY; " ";
20 FOR O=1 TO L0
30 PRINT " ";
40 NEXT O
50 LET E$=""
60 PRINT AT PX, PY;
70 LET O$=INKEY$
80 IF O$<>" " THEN GOTO 70
90 LET O$=INKEY$
100 IF O$="" THEN GOTO 90
110 IF O$=CHR# 118 THEN RETURN
120 IF O$=CHR# 119 THEN GOTO 10
130 IF LEN E$=L0 OR O$>CHR# 63
    THEN GOTO 70
140 PRINT O$;
150 LET E$=E$+O$
160 GOTO 70
169 REM *** NUMERISCHE EINGABE
170 GOSUB 10
180 LET O1=0
190 FOR O=1 TO LEN E$
200 LET O$=E$(O)
210 IF O$="" THEN LET O1=O1+1
220 IF O$="." AND O>1 OR O$<>"-
    AND O$<>"." AND (O$<"0" OR O$>"9")
    THEN GOTO 170
230 NEXT O
240 IF O1=1 OR E$="" THEN GOTO
170
250 LET E=VAL E$
260 RETURN
    
```

⑥ **INPUT-Ersatz:** Die beiden Unterprogramme (Zeile 9 und 169) machen den BREAK-Schutz noch wirksamer

gene, veränderte Routine im RAM ersetzt wird. Bild 4 zeigt hierzu ein Demonstrations-Programm: Hinter dem REM-Schlüsselwort in Zeile 1 müssen 69 beliebige Buchstaben oder Ziffern eingetastet werden, um Platz für den Maschinencode aus Bild 5 zu reservieren. Dessen Dezimalwerte sind einfach mit dem Hilfsprogramm

```

7 FOR I = 16514 TO 16582
8 INPUT B
9 POKE I, B
10 NEXT I
11 STOP
    
```

einzugeben. Dann darf das Hilfsprogramm gelöscht und das Hauptprogramm mit GOTO 200 gespeichert werden.

Durch denUSR-Aufruf in Zeile 100 wird die neue Interpreter-Routine aktiviert. Von nun an erfolgt die Abarbeitung der Basic-Zeilen über diese Routine. Sie ist fast identisch mit der Original-ROM-Routine, hat aber die folgenden Besonderheiten:

○ Es wird nicht mehr nach jeder Zeileninterpretation abgefragt, ob die BREAK-Taste gedrückt ist. Ein Programmabbruch ist daher nicht möglich.

○ Falls während der Abarbeitung einer Zeile ein Fehler auftritt, wird die Zeile nochmals ausgeführt. Wird also beispielsweise während der Ausführung eines SAVE-Kommandos die BREAK-Taste gedrückt, so wird das Speichern abgebrochen, aber anschließend wiederholt. Wenn im Programm ein Fehler steckt (etwa eine Division durch Null), so wird die betreffende Zeile immer und immer wieder ausgeführt – man erhält eine Endlosschleife. Auch in diesem Fall ist ein unerwünschter Programmabbruch ausgeschlossen. Um jedoch eine derartige Situation von vornherein zu vermeiden, muß sichergestellt sein, daß das Programm absolut fehlerfrei ist.

○ Erst wenn das Programm endet (letzte Programmzeile abgearbeitet, kein STOP-Befehl!), wird wieder der Interpreter im ROM wirksam und damit auch die BREAK-Taste.

Die Routine ist im Speicher frei verschiebbar, das heißt relokatablel. Der Maschinencode kann also auch an eine andere Stelle im Speicher geschrieben werden; im Basic-Programm muß dann nur die Startadresse angepaßt werden. Nachdem die neue Interpreter-Routine aufgerufen worden ist, läßt sich D-FILE wie beschrieben regenerieren und jede weitere Schutzmaßnahme aufheben.

Die eigene Interpreter-Routine hat aber leider einen kleinen Schönheitsfeh-



ZX-81-Software-Tipp:

# Schloß und Schlüssel II

Tips zum Softwareschutz

Kürzlich wurden in der FUNKSCHAU verschiedene Methoden beschrieben, ZX-81-Programme vor fremdem Zugriff zu schützen und den Programmschutz mit List zu umgehen. Zwei weitere, noch trickreichere Verfahren schließen jetzt dieses Thema für den ZX 81 ab.

Die Weisheit, wonach nichts so gut ist, daß es sich nicht verbessern ließe, ist nur allzu wahr. So ist der in Heft 23/1984 auf Seite 87 beschriebene „Kennwort-Schutz“ für ein ZX-81-Programm zwar recht wirksam, aber Könnern in Sachen „knacken“ kann er nicht widerstehen.

## Der Kennwort-Schutz wird überlistet

Der Nachteil des Kennwort-Schutzes ist, daß das zu schützende Programm im Klartext erhalten bleibt. Und wenn ein falsches Kennwort eingetippt wird, dann stürzt das Programm zwar pflichtgemäß ab, aber das passiert nur dann, wenn es wie üblich im Speicherspeicher des Computers untergebracht ist.

Lädt man das Programm jedoch in einen eigens dafür reservierten Speicherbereich und modert die LIST-Routine etwas um, so ist es um den Kennwort-Schutz geschehen. Dann nämlich kann man das Programm listen und in aller Ruhe nach dem richtigen Kennwort durchforschen.

Das Hilfsprogramm in Bild 1 ist so ein Bezwinger des Kennwort-Schutzes. Funktionsfähig wird es, wenn die in Bild 2 gezeigten Dezimalcodes des zuge-

hörigen Maschinenprogramms mit Hilfe eines Dezimal-Laders ihren Platz in Zeile 1 eingenommen haben. Das Maschinenprogramm ist praktisch eine Kopie der LOAD-Routine im ROM – mit einem kleinen Unterschied: Programme werden nicht ab Adresse 16393, sondern ab Adresse 20000 in den Speicher des ZX 81 geladen! Außerdem wird RAM-TOP ebenfalls auf Adresse 20000 heruntersgesetzt.

Nach dem Start mit RUN lädt das Hilfsprogramm das geschützte Programm also in einen Speicherbereich, auf den das Betriebssystem des ZX 81 keinen Zugriff hat – und prompt ist der Kennwort-Schutz hinfällig.

Soll jetzt das Programm von Anfang an gelistet werden, so ist die Frage am

```

1 REM HIER MINDESTENS 146
BELIEBIGE ZEICHEN EINTIPPEN
10 RAND USR 16514
20 PRINT "LISTEN AB ZEILE: ";
30 INPUT Z
40 POKE 16434,0
50 POKE 16435,0
60 IF Z=1 THEN RAND Z
70 PRINT Z,"DRUCKERAUSGABE? (J
/N)"
80 INPUT D#
90 CLS
100 RAND USR (16541-4*(D#="J"))
    
```

① **Lade-Programm:** Nach dem Programmstart mit RUN lädt dieses Hilfsprogramm ein Anwenderprogramm so, daß es dem Zugriff des Betriebssystems entzogen ist

16514	16515	16516	16517	16518	16519	16520	16521	16522	16523	16524	16525	16526	16527	16528	16529	16530	16531	16532	16533	16534	16535	16536	16537	16538	16539	16540	16541	16542	16543	16544	16545	16546	16547	16548	16549	16550	16551	16552	16553	16554	16555	16556	16557	16558																																									
16514	16515	16516	16517	16518	16519	16520	16521	16522	16523	16524	16525	16526	16527	16528	16529	16530	16531	16532	16533	16534	16535	16536	16537	16538	16539	16540	16541	16542	16543	16544	16545	16546	16547	16548	16549	16550	16551	16552	16553	16554	16555	16556	16557	16558	16559	16560	16561	16562	16563	16564	16565	16566	16567	16568	16569	16570	16571	16572	16573	16574	16575	16576	16577	16578	16579	16580	16581	16582	16583	16584	16585	16586	16587	16588	16589	16590	16591	16592	16593	16594	16595	16596	16597	16598	16599

② **Maschinencode:** Beginnend mit Adresse 16514 sind diese Dezimalcodes Zeile für Zeile der Reihe nach per POKE-Befehl in Zeile 1 des Ladeprogramms unterzubringen

Bildschirm „LISTEN AB ZEILE“: mit „0“ zu beantworten. Das Hilfsprogramm übergibt dann die passende Programm-Anfangsadresse an die LIST-Routine im ROM. Übliches Listen, z. B. um längere Programme zu betrachten, klappt freilich nicht mehr, da sich das Betriebssystem in diesem Fall an das Hilfsprogramm hält, das ja nach wie vor den Programmspeicher einnimmt.

Um weitere Bildschirmseiten zu betrachten, ist daher das Hilfsprogramm mit GOTO 20 erneut aufzurufen und die gewünschte Zeilennummer einzutippen – oder man wählt gleich die Ausgabe auf einem Drucker.

Selbstverständlich werden auch Variablen und Systemvariablen des geschützten Programms geladen. Aber auch sie sind um 3607 Byte nach „oben“ hin verschoben – das muß man beim Auswerten beachten. So hat z. B. die erste Systemvariable jetzt die Adresse 20000, und das Programm beginnt mit Adresse 20116.

Für das Betriebssystem des ZX 81 existiert nur das Hilfsprogramm mit seinen Variablen und den aktuellen Systemvariablen. Deshalb kann der Trick des Kennwort-Schutzes, nämlich die Systemvariablen zu verändern, keinen Programmabsturz mehr bewirken. Für den Computer ist das geschützte Programm



## ZX-81-Softwaretip:

# Bildhauer

## 18 Befehle zur Bildmanipulation

Normalerweise kann der ZX 81 Texte oder Grafiken nur niet- und nagelfest am Bildschirm plazieren; allein der SCROLL-Befehl kann da Bewegung hineinbringen. Geradezu ärmlich wirkt der SCROLL-Befehl jedoch, wenn die hier vorgestellten Maschinenroutinen zum Zuge kommen.

Einen Gesamtumfang von etwa 0,75 KByte haben die Maschinenroutinen, die dem ZX 81 die Bildmanipulation leichtmachen. Sie ermöglichen z. B. das Scrollen in alle vier Richtungen und den Zugriff auf einen zweiten Bildspeicher. Besonders eindrucksvoll ist, daß sämtliche Manipulationen nicht zwangsweise auf den gesamten Bildschirm wirken müssen, sondern auch nur für Bildausschnitte gelten können. Das ermöglicht sehr reizvolle Bildgestaltungen.

### So wird das Bildfenster abgesteckt

Der Umgang mit dem Programm ist einfach. Jede der 18 Maschinenroutinen, die stets einen Befehl simulieren, muß lediglich mit einem eigenen RAND-USR-Aufruf gestartet werden. Der jeweilige Befehl wird dann in dem zuvor fest-

gelegten Bildfenster ausgeführt. Auf Bildanteile außerhalb des Fensters hat er keine Wirkung.

Zur Definition des Bildfensters sind dessen Bildschirmkoordinaten für die obere linke und untere rechte Ecke in vier Speicherzellen unterzubringen:

POKE 16514	Oben	(0 bis 23)
POKE 16515	Links	(0 bis 31)
POKE 16516	Unten	(0 bis 23)
POKE 16517	Rechts	(0 bis 31)

Selbstverständlich können die Fensterkoordinaten im Verlauf eines Programmes beliebig verändert werden, man muß sich nur klar darüber sein, daß alle Zusatzbefehle nur innerhalb des gerade gültigen Bildfensters Wirkung zeigen. Dabei wirken die Befehle auf sämtliche innerhalb des Bildfensters angeordnete Zeichen (Text, Grafik). Soll also z. B. lediglich eine bestimmte Textpassage wie mit einer Schneeschaufel nach rechts aus dem Bild geschoben werden, dann ist vor dem Aufruf des zugehörigen Befehls das Bildfenster „um diese Textpassage zu legen“. Dabei die richtigen Fensterkoordinaten aufzuspüren ist kein Problem, da diese Werte die gleichen Zeilen- und Spaltennummern sind, die auch dem PRINT-AT-Befehl zugeordnet werden (einschließlich der Zeilen 23 und 24).

```

165664: 58
165670: 144
165676: 111
165682: 333
165688: 2331
165694: 1358
165700: 58
165706: 147
165712: 144
165718: 65
165724: 64
165730: 71
165736: 133
165742: 144
165748: 64
165754: 135
165760: 137
165766: 184
165772: 58
165778: 184
165784: 58
165790: 13
165796: 140
165802: 53
165808: 127
165814: 191
165820: 207
165826: 140
165832: 58
165838: 34
165844: 137
165850: 75
165856: 13

```

```

165664: 58
165670: 144
165676: 111
165682: 333
165688: 2331
165694: 1358
165700: 58
165706: 147
165712: 144
165718: 65
165724: 64
165730: 71
165736: 133
165742: 144
165748: 64
165754: 135
165760: 137
165766: 184
165772: 58
165778: 184
165784: 58
165790: 13
165796: 140
165802: 53
165808: 127
165814: 191
165820: 207
165826: 140
165832: 58
165838: 34
165844: 137
165850: 75
165856: 13

```

```

170025: 58
170032: 137
170038: 64
170044: 71
170050: 133
170056: 148
170062: 137
170068: 137
170074: 137
170080: 137
170086: 137
170092: 137
170098: 137
17104: 71
17110: 58
17116: 35
17122: 35
17128: 238
17134: 148
17140: 138
17146: 54
17152: 134
17158: 27
17164: 15
17170: 237
17176: 54
17182: 137
17188: 79
17194: 18
17200: 237
17206: 35
17212: 24
17218: 0
17224: 0
17230: 57
17236: 160
17242: 58
17248: 16

```

① **Programmbytes:** Diese Dezimalwerte sind in einer mindestens 1534 Zeichen langen REM-Zeile unterzubringen

**Tabelle. Befehlsvorrat des „Bildhauer“ und Startadressen der zugehörigen Maschinenroutinen**

INVERT	16734	LEFTSCROLL	17093
FILL	16767	mit Clear	16880
FRAME	16800	LEFTROT	16868
UPSCROLL	17014	RIGHTSCROLL	17130
mit Clear	16840	mit Clear	16900
UPROT	16828	RIGHTROT	16888
DOWNSCR.	17054	PUSH	17190
mit Clear	16860	POP	17215
DOWNROT	16848	EXCHANGE	17225

Eine Liste aller neuen Befehle und die Startadressen der zugehörigen Maschinenroutinen zeigt die *Tabelle*. Scroll- und Rotationsbefehle gibt es für vier Richtungen. Da die Wirkungen sinngemäß gleich bleiben, begnügt sich die folgende Beschreibung mit der Befehlsgruppe für eine Richtung:

- INVERT: Der Inhalt des Bildfensters wird invertiert dargestellt.
- FILL: Ein Bildfenster wird vollständig mit dem unter Adresse 16518 abgelegten Zeichen ausgefüllt. Mit dem Leerzeichen (Code = 0) ist dieser Befehl auch zum Löschen eines Bildfensters geeignet.
- FRAME: Entlang der Ränder des Bildfensters wird ein Rahmen gezogen, mit dem Zeichen, daß unter Adresse 16518 abgelegt wurde.
- UPSCROLL: Verschieben des Fensterinhalts um eine Zeile nach oben, ohne Löschen der untersten Zeile. Durch mehrmaliges Aufrufen wird somit das Fenster nach und nach mit der letzten Fensterzeile gefüllt.
- UPSCROLL und CLEAR: Wirkung wie UPSCROLL, jedoch mit Löschen der untersten Fensterzeile.
- UPROT: Wirkung wie UPSCROLL, jedoch Ersatz der untersten Zeile durch die oben entfallende Zeile – also ein Rotieren des Bildinhalts.
- PUSH: Abspeichern des Fensterinhalts in der REM-Zeile des Maschinenprogramms.
- POP: Zurückholen eines abgespeicherten Fensterinhalts.
- EXCHANGE: Austauschen des aktuellen und des abgespeicherten Fensterinhalts innerhalb der gerade gültigen Fensterkoordinaten.

Solange es nicht zu einer Überlappung der Bildfenster kommt, ist das Abspeichern und Austauschen mehrerer (kleinerer) Fenster zulässig. So wäre es z. B.

möglich, mit EXCHANGE ein zuvor abgespeichertes Bildfenster mit Erklärungen ins aktuelle Bildfenster einzublenden und nach kurzer Zeit wieder gegen den Originalausschnitt auszutauschen. Ebenso dürfen die Zeilen 23 und 24 in ein Fenster einbezogen oder als selbständiges Fenster genutzt werden.

Für die Eingabe des Maschinenprogramms gibt es drei Möglichkeiten: Entweder man tippt eine 1534 Zeichen lange REM-Zeile übers Wochenende selber ein, oder man überläßt diese Arbeit einem Hilfsprogramm (siehe Heft 21/1984, Seite 74). Wer mag, kann das Programm samt Demonstrationsbeispiel auf Kassette auch gegen 10 DM beim Autor erwerben.

Wie gewohnt beginnt die REM-Zeile mit Adresse 16514, wobei aber die ersten 50 Byte für die Aufnahme von Hilfsvariablen und der Fensterkoordinaten vorerst frei bleiben. Die Dezimalcodes des eigentlichen Programms (*Bild 1*) sind erst ab Adresse 16564 bis 17253 (Eckwerte für die Eingabe-FOR-NEXT-Schleife) einzutippen. Die noch verbleibenden 792 Byte der REM-Zeile sind Platzhalter für einen mit PUSH abzuspeichernden Bildinhalt. Da sich der Inhalt der REM-Zeile problemlos mit

```

10 LET A=3
20 GOSUB 500
30 POKE 16518,23
40 RAND USR 16500
50 LET A=4
60 GOSUB 500
70 PRINT AT 10,15;"*"
80 PRINT AT 11,14;"**"
90 PRINT AT 12,15;"***"
100 GOSUB 600
110 RAND USR 16734
120 GOSUB 600
130 FOR I=1 TO 24
140 RAND USR 16568
150 NEXT I
160 FOR I=1 TO 14
170 RAND USR 16828
175 NEXT I
180 FOR B=3 TO 10
190 POKE 16518,B
200 RAND USR 16767
210 GOSUB 600
220 NEXT B
230 PRINT AT 11,13;"E N D E"
240 LET M=16848
250 GOSUB 300
260 LET M=16868
270 GOSUB 300
280 LET M=16888
290 GOSUB 300
300 GOTO 70
310 FOR I=1 TO 59
320 RAND USR M
330 NEXT I
340 RETURN
350 POKE 16514,A
360 POKE 16515,A
370 POKE 16516,21-A
380 POKE 16517,31-A
390 RETURN
400 FOR I=1 TO 15
410 NEXT I
420 RETURN

```

② **Demonstrationsprogramm:**  
Das Programm ruft einzelne Maschinenroutinen auf und zeigt eindrucksvolle Bilder

SAVE auf Band speichern läßt, wird somit auch der abgespeicherte Bildinhalt aufgezeichnet.

Für einen ersten Test sind zunächst die vier Speicherzellen 16514 bis 16517 per POKE-Befehlen mit Fensterkoordinaten zu füllen. Speicherzelle 16518 erhält z. B. den Code 23 (Stern) zugewiesen. Jetzt kann man bereits die Befehle FILL und FRAME ausprobieren (RAND USR 16800 bzw. 16767). Für einen Test der übrigen Befehle ist (per Programm) erst einmal mit PRINT AT ein beliebiges Zeichen innerhalb des definierten Bildfensters zu plazieren, bevor ein Aufruf der Befehle Wirkung zeigt. Eindrucksvoller ist freilich das Demonstrationsprogramm gemäß *Bild 2*.

Um die normalerweise nicht mit PRINT erreichbaren Zeilen 23 und 24 verwenden zu können, gibt es zwei Möglichkeiten. Zunächst ist der dort gewünschte Text in den Zeilen 21 und 22 unterzubringen:

```

PRINT AT 20,0;"Text"
PRINT AT 21,0;"Text"

```

Anschließend wird mit den Fensterkoordinaten 20, 0, 23, 31 zweimal DOWNSCROLL aufgerufen und das Bildfenster mit PUSH abgespeichert. Diese Befehlsfolge ist als Programm einzugeben, da bei Direkteingabe der Bildschirm zwischendurch gelöscht würde. Der POP-Befehl holt dann jederzeit den Text in die beiden untersten Zeilen, ohne daß vom aktuellen Bildinhalt (Zeile 0 bis 22) etwas verlorengeht.

Ebenso führt es zum Ziel, der Systemvariablen DF-SZ unter Adresse 16418 den Wert 0 zuzuweisen. Dann sind die Zeilen 23 und 24 auch mit PRINT-Befehlen erreichbar. Allerdings muß vor jedem INKEY- und INPUT-Befehl die Systemvariable mit POKE 16418,2 wieder zurückgesetzt werden – sonst streikt der ZX 81. Auf jeden Fall sollte man auch auf den Original SCROLL-Befehl verzichten, denn er birgt jetzt das Risiko unerwünschter Fensterverschiebungen.

Wer das Maschinenprogramm nicht nur nutzen, sondern es auch durchleuchten will, der kann gegen Einsenden von 4 DM in Briefmarken ein kommentiertes Assembler-Listing beim Franzis-Software-Service erwerben. Vergessen Sie aber bitte nicht das Stichwort „Bildhauer“ anzugeben. Günther Bless/-ll

ZX 81 à la carte

# Horchposten

## Decoder und Coder für Selektivruf

Und noch ein attraktiver Anwendungsvorschlag für den ZX 81: Ein komplettes Selektivruf-System, das fürs erste ohne zusätzliche Hardware auskommt. Greifen Sie den Faden auf; es hängt an Ihnen ab, wo er hinführt!

Nomen est omen: Der Selektivruf macht's möglich, in einem Kommunikationsnetz einzelne Teilnehmer gezielt anzusprechen. Funkamateure z. B. nutzen den Selektivruf, wenn sie mit einem ganz bestimmten Funkpartner reden möchten. Sie strahlen dazu eine vereinbarte Tonfolge aus.

Identifiziert ein Selektivruf-Decoder diese Tonfolge, gibt er den Empfang frei oder meldet lauthals, daß jemand gezielt Funkkontakt sucht. Auch Eurosignal, das flächendeckende Personen-Rufsystem, fußt in gleicher Weise auf der Ausstrahlung vereinbarter Tonfolgen.

Da ist ein Software-Tondecoder per Heimcomputer klar im Vorteil. Das hier vorgeschlagene Programm für den ZX 81 identifiziert überdies schon nach zwei Signalperioden die Tonhöhe und das auf 0,5 % genau! Kritisch wird's nur, wenn Oberwellen das Signal verzerren.

Wer Phantasie hat, wird anstelle der verbotenen Eurosignal-Decodierung gewiß andere Anwendungen für den Software-Tondecoder finden – auch wenn er kein Funkamateure ist. So sollte es Tüftlern gelingen, den Tondecoder so zu sensibilisieren, daß er z. B. im Rundfunk ausgestrahlte Tonfolgen identifiziert. Dann wäre es endlich möglich, ein Rundfunkgerät immer dann pünktlich einzuschalten, wenn die vor Werbesendungen üblichen Tonfolgen eintreffen. Keine Werbesendung mehr zu versäumen – das lohnt jeden Aufwand.

Das Programm kann jedoch nicht nur 1 Mio. Tonfolgen decodieren, es kann solche Tonfolgen auch erzeugen. Mehr darüber später, denn jetzt ist erst einmal der Tondecoder an der Reihe.

### Das Ohr des ZX 81

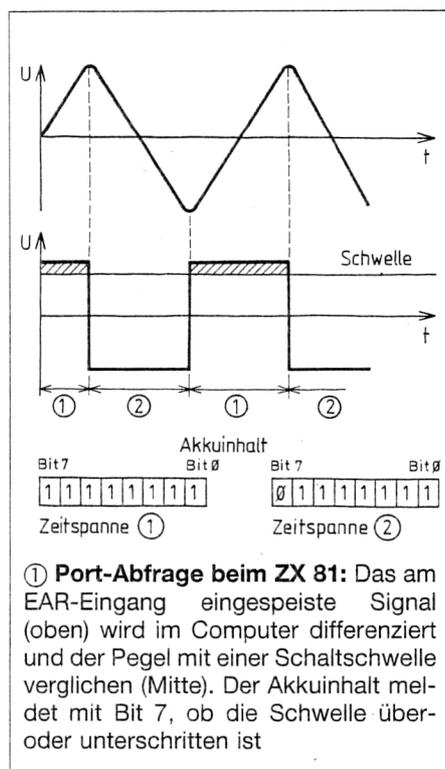
Grundsätzlich läßt sich jeder Heimcomputer, der ein Kassetten-Interface hat, als Tondecoder verwenden. In diesem Kassetten-Interface (beim ZX 81 steckt es im Logik-Chip) ist nämlich ein A/D-Wandler einfachster Bauart untergebracht, der auch für unsere Zwecke brauchbar ist.

Beim ZX 81 wird das an der EAR-Buchse (Eingang) anstehende Signal erst differenziert und dann der Pegel mit einer festen Diskriminator-Schwelle verglichen. Ist der Pegel größer als der Schwellenwert, hat der Abfragebefehl für den EAR-Eingang in a,254 im Akku der Z-80-CPU den Wert 255 zur Folge. Im Akku sind dann also alle Bits gesetzt.

Liegt der Eingangspegel beim Abfragen der EAR-Buchse jedoch unterhalb der Schaltschwelle, so wird der Akku mit dem Wert 127 geladen, d. h. im Akku sind nur noch die Bits 0 bis 6 gesetzt (Bild). Damit ist bereits eine 1-Bit-A/D-Wandlung vollzogen, die freilich nur zwei Analogpegelwerte auseinanderhalten kann. Doch das genügt.

Wie aber bekommt man jetzt möglichst einfach heraus, welche Zahl im Akku steht? Dazu wird der Akkuinhalt um eine Stelle nach links geschoben, das maßgebende Bit 7 gelangt damit ins Carry-Flag. Stand z. B. 255 im Akku, wird das von dem nun gesetzten Carry-Flag signalisiert. Bild 2 zeigt, wie sich der Inhalt des Carry-Flags ändert, wenn an der EAR-Buchse des ZX 81 ein Rechteck-Signal eingespeist wird.

Um die Periodendauer dieses Signals zu erhalten, ist nur noch die Zeitdauer



① **Port-Abfrage beim ZX 81:** Das am EAR-Eingang eingespeiste Signal (oben) wird im Computer differenziert und der Pegel mit einer Schaltschwelle verglichen (Mitte). Der Akkuinhalt meldet mit Bit 7, ob die Schwelle über- oder unterschritten ist

### Es lebe der Werbefunk

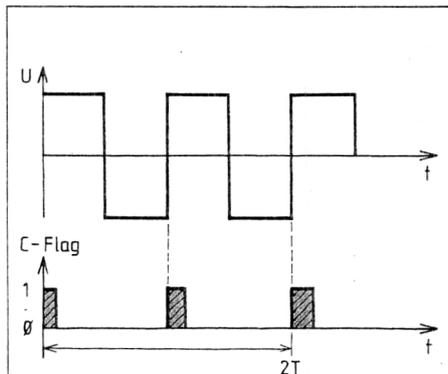
Das „Tüteltüt“ unzähliger verschiedener Tonfolgen dringt jedem ins Ohr, der seinen UKW-Empfänger auf 87,5 MHz einstellt: Auf dieser Frequenz sendet Eurosignal seine Lockrufe aus. Jede 6stellige Personen-Rufnummer ist hierbei als charakteristische Tonfolge codiert. Und jeder einzelne Ton der Tonfolge repräsentiert eine Ziffer (0 bis 9), wobei es zwischen Tonhöhe und Ziffer einen festen Zusammenhang gibt.

Wollte jetzt ein Hobby-Elektroniker aus purer Abenteuerlust Eurosignale decodieren, dann ist das nicht nur von der Post untersagt, sondern auch noch sündhaft teuer, wenn er dafür Hardware-Tondecoder wie das IC NE 567 verwendet. Um damit nur 100 Tonfolgen decodieren zu können, wären für weit über 500 DM Bauteile anzuschaffen.

zu messen, die zwischen zwei gesetzten Carry-Flags verstreicht. Und genau auf dieser Messung beruht das Maschinenprogramm in Bild 3. Bis zur Adresse 4085h prüft es fortwährend, ob das Carry-Flag gesetzt ist. Erst ab dem Moment, da ein Signal (mit ausreichend hohem Pegel) in die EAR-Buchse eingespeist wird, beginnt die eigentliche Zeitmessung mit dem Rücksetzen des bc-Registerpaars.

Da wir der Meßgenauigkeit wegen zwei Signalperioden erfassen wollen, wird das bc-Registerpaar so lange um 1 erhöht, bis das Carry-Flag zum dritten Mal gesetzt wird (Programmblock zwischen Adresse 408Ah und 409Fh). Sobald dies der Fall ist, hat das bc-Registerpaar den für zwei Signalperioden charakteristischen Zählerstand erreicht. Diesen Wert rettet das Programm in die Speicherzellen 16616/16617 (siehe 40A2h).

Sicherheitshalber wird anschließend der gesamte Zählvorgang bis Adresse 40C4h wiederholt, der zuerst ermittelte



② **Carry-Flag als Melder:** Jede positive Signalfanke setzt das Carry-Flag, mit dessen Hilfe die Periodendauer des Signals zu ermitteln ist

Zählerstand ins hl-Registerpaar geladen und zu dem im zweiten Anlauf erreichten Zählerstand im bc-Registerpaar addiert. Der Rücksprungbefehl bei Adresse 40CEh reicht diesen endgültigen Zählerstand im bc-Registerpaar automatisch an ein Basic-Programm weiter.

Wichtig ist, daß das Maschinenprogramm, dessen verbleibender Teil die Tonerzeugung vornimmt, unbedingt im FAST-Modus des ZX 81 ablaufen muß.

Im SLOW-Modus würde es alle 20 ms durch die Bildaufbau-Routine zwangsweise unterbrochen und die ins Basic zurückgemeldeten Zählerstände wären nur „Hausnummern“. Während des Bildaufbaus kümmert sich der Computer nämlich nicht darum, was sich an seiner EAR-Buchse abspielt.

## Auf dem Weg zum idealen Filter

Wird das Maschinenprogramm z. B. mit der Zeile LET X=USR 16514 vom Basic aus aufgerufen, so erhält die Variable X beim Rücksprung ins Basic den Zählerstand zugewiesen. Dieser Zählerstand ist ein unmittelbares Maß für die Frequenz des eingespeisten Signals; je größer der Wert ist, desto niedriger ist die Frequenz. Und abhängig von der Taktfrequenz bzw. von der Struktur des Abfrageprogramms ergibt sich ein Umrechnungsfaktor, der für das gezeigte Maschinenprogramm beim ZX 81  $3,9 \times 10^5$  lautet. Zwischen Zählerstand Z und Frequenz f gilt also der Zusammenhang:  $Z = 1/f \times 3,9 \times 10^5$

Dabei ist der Frequenzwert in Hertz einzusetzen. Ein 1000-Hz-Tonsignal hat also den Zählerstand 390 zur Folge, ein 400-Hz-Signal den Wert 975 und ein 100-Hz-Signal den Wert 3900. Mit der Programmzeile

IF X=975 THEN PRINT „400 HZ“

ließe sich der Zählerstand bereits auswerten. Es entstünde damit ein extrem steilflankiges Software-Filter für 400 Hz. Zur Selektivruf-Decodierung sollte man indes nicht gnadenlos z. B. auf den Wert 975 pochen, sondern durch Zulassen eines ganzen Wertebereichs etwas an Bandbreite „spendieren“; das kommt der Betriebssicherheit zugute.

Außerdem ist nicht ein einzelner Vergleich zu treffen, sondern man muß zehn Vergleiche vornehmen (Ziffer 0 bis 9), ehe eindeutig klar ist, welche Frequenz das eingespeiste Tonsignal zum Abfragezeitpunkt hatte. Und dann ist schleunigst wieder das Maschinenprogramm aufzurufen, damit der nächste Ton der Tonfolge decodiert werden kann. Dies programm-technisch zu lösen ist kein Problem und reizt zum Experimentieren. Anhaltspunkte gibt der Lösungsvor-

```

4082 IN A,254          DBFE
4084 RLA              17
4085 JR NC,$4082     30FA
4087 LD BC,0000      03
4088 INC BC           03
4089 IN A,254        DBFE
408A RLA              17
408E JR C,$408A     30FA
4090 IN A,254        DBFE
4092 RLA              17
4093 INC BC          03
4094 JR NC,$4090    30FA
4096 INC BC          03
4097 IN A,254        DBFE
4099 RLA              17
409A JR C,$4096     30FA
409C IN A,254        DBFE
409E RLA              17
409F INC BC          03
40A0 JR NC,$409C    30FA
40A2 LD (16616),BC  ED43E840
40A6 IN A,254        DBFE
40A8 RLA              17
40A9 JR NC,$40A6    30FA
40AB LD BC,0000      03
40AF IN A,254        DBFE
40B1 RLA              17
40B2 JR C,$40AE     30FA
40B4 IN A,254        DBFE
40B6 RLA              17
40B7 INC BC          03
40B8 JR NC,$40B4    30FA
40BA INC BC          03
40BB IN A,254        DBFE
40BD RLA              17
40BE JR C,$40BA     30FA
40C0 IN A,254        DBFE
40C2 RLA              17
40C3 INC BC          03
40C4 JR NC,$40C0    30FA
40C6 LD HL,(16616)  ED65E840
40CA ADD HL,BC       09
40CB LD B,H          44
40CC LD C,L          44
40CD NOP             00
40CE RET             00
40CF NOP             00
40D0 LD C,255        0EFF
40D2 OUT 255,A       03FF
40D4 LD B,035        0E23
40D6 DJNZ $40D6      10FE
40D8 CALL 03910      CD450F
40DB LD B,030        051E
40DD DJNZ $40DD      10FE
40DF DEC C           0F
40E0 JR NZ,$40D2    20F0
40E2 RET             05
    
```

③ **Assembler-Listing:** Die im Text erklärten Routinen verhelfen zum Decodieren und Codieren von Tonfolgen

schlag zwischen Zeile 70 und 195 in dem fertigen Basic-Programm (Bild 4).

## Töne per Software

Ebenso einfach wie das Decodieren einer Tonfolge per Programm ist auch das Erzeugen einer Tonfolge. Erteilt man der Z-80-CPU den Befehl out 255,a, dann sorgt sie dafür, daß der Logik-Chip des ZX 81 einen kurzen Impuls zur MIC-Buchse (Ausgang) schickt. Mehrere nacheinander erteilte out-Befehle bewirken also am MIC-Ausgang ein Signal, dessen Frequenz von der zeitlichen Aufeinanderfolge der out-Befehle abhängt.

Gemäß diesem Prinzip erzeugt das Maschinenprogramm (Bild 3) ab Adresse 40 D2h bei jedem Aufruf einen Ton. Zwischen Adresse 40D4h und 40D6h wird nach dem ersten Impuls eine Warteschleife ausgeführt, dann die BREAK-

Routine im ROM aufgerufen (um eine Programmunterbrechung zuzulassen) und zwischen Adresse 40D8h und 40D0h mit einem Wert geladen, der die Tondauer bestimmt. Solange das c-Register nicht den Wert 0 erreicht hat, erfolgt jetzt ein Rücksprung zum out-Befehl, der den nächsten Impuls auslöst. Die Werte in den Speicherzellen 40D5h und 40DCh bestimmen die Tonhöhe. Ein Basic-Programm muß jetzt nur per POKE-Befehle die richtigen Werte für Tondauer und -höhe im Maschinenprogramm unterbringen. Dies übernimmt der Teil Toncoder ab Zeile 400 im Basic-Programm von Bild 4.

Hier wird zunächst die zu codierende Ziffernfolge in der Zeichenkette L\$ untergebracht. Dann beginnt eine Schleife, die den Wert der einzelnen Ziffern festgestellt und mit den zugehörigen X-Werten (für die Tonhöhe) ab Adresse 16621 eine Tabelle anlegt. Zeile 420 bewirkt dabei den bei Selektivruf-Verfahren üblichen „Repitorton“: Taucht im String L\$ eine Ziffer zweimal hintereinander auf, so wird für die zweite Ziffer der Repitorton gewählt. Er signalisiert dem Empfänger, daß die zuvor „eingetroffene“ Ziffer zu wiederholen ist.

## Mit POKE-Befehlen zum richtigen Ton

Zeile 440 legt dann fest, wie oft nun die Tonfolge abgesetzt werden soll. Die nächsten beiden Zeilen geben für die Tondauer und die erste Tonhöhe-Warteschleife (nur sie wird hier verändert) feste Werte vor. Der folgende Maschinenprogramm-Aufruf bewirkt damit einen Synchronisationston. Der Decodiererteil des Programms erkennt an diesem Ton den Beginn einer Tonfolge. Anschließend bekommt die Tondauer einen anderen Wert zugewiesen (paßt zum Decodiererteil) und mit einer Schleife (Zeile 445) werden nun die Töne erzeugt, deren Frequenz die zuvor angelegte Tabelle vorschreibt. Am Schluß der Tonfolge wird nochmals der Synchronisationston abgesetzt.

Im gezeigten Basic-Programm sind die vom Coder erzeugten Töne auf den Decoder abgestimmt. Außerdem ist ein Programmteil enthalten, der lediglich die Aufgabe hat, bei einem Programmabbruch die zuvor decodierten Ziffern anzuzeigen. Dabei meldet das Zeichen ■

den Beginn einer Ziffernfolge (erkennbar am Synchronisationston). Beim Decodieren ist eine Programmunterbrechung aber nur dann möglich, wenn auch ein Signal eingespeist wird. Ansonsten findet das Maschinenprogramm aus der Warteschleife zu Beginn nicht heraus.

Für einen ersten Test kann man mit dem Coderteil eine Tonfolge erstellen und auf Band aufzeichnen. Dieses Signal ist dann dem Decoderteil „vorzusetzen“. Bis die gewünschte Meldung am Bildschirm auftaucht, die Tonfolge also richtig decodiert wurde, muß man freilich etwas Geduld aufbringen und die richtige Pegeleinstellung finden. Für eine

„echte“ Anwendung wäre deshalb ein Begrenzer-Verstärker vor dem EAR-Eingang ratsam.

Außerdem klappt die Decodierung um so sicherer, je weniger unharmonische Obertöne dem eingespeisten Grundton überlagert sind. Bei miserabler Übertragungstrecke sollte die Tonfolge mehrmals hintereinander übertragen werden, indem der obere Grenzwert der Schleife in Zeile 440 höhergesetzt wird. Und noch ein Tip für Funkamateure: Strahl der ZX 81 in den Empfänger ein, so ist er abzuschirmen, und mit einem Tiefpaß in der MIC-Leitung wird bei AM- oder SSB-Sendern die Bandbreite nicht unnötig erhöht. Wilfried Ehrensperger/-ll

```

1 REM ANSTELLE DIESER TEXTES
MINDESTENS 114 BELIEBIGE ZEICHEN
EINTIPPEN
2 LET A$="DBFE1730FB01000003D
BFE1730FADBE170330FA03DBFE1733F
ADBE170330FAED43E840DBFE1730FB0
1000003DBFE1730FADBE170330FA03D
BFE1730FADBE170330FAED43E840DBE
44000C9000EFD3FF062310FECD460F0
51E10FECD20F0C9"
3 LET L=LEN A$
4 FOR N=0 TO LEN A$-2 STEP 2
5 POKE L+INT (N/2) ,16*(CODE A
$(N+1)-28)+CODE A$(N+2)-28
6 NEXT N
10 FAST
15 LET B$=""
16 LET S$=""
17 LET G$=""
18 PRINT "GEBEN SIE EINE MAX.
6STELLIGE ZIFFERNFOLGE EIN, DI
E DECODIERT WERDEN SOLL ."
45 INPUT T$
46 PRINT AT 5,5;T$
47 PAUSE 100
48 CLS
49 PRINT "WELCHER TEXT SOLL BE
IM DECODIE-REN DIESER ZIFFERNFO
LGE AM BILD-SCHIRM AUFTAUCHEN?"
50 INPUT W$
51 CLS
52 PRINT AT 7,0;"WENN SIE IN D
EN PROGRAMMTEIL "TONCODER"
WOLLEN, DRUECKEN SIE , INNERHALB
VON 5 SEKUNDEN "T"
53 PAUSE 500
54 IF INKEY$="T" THEN GOSUB 39
55 CLS
56 PRINT AT 5,1;"DAS PROGRAMM
STARTET GLEICH VON SELBST." AT 3
,1;"WENN SIE MEHREERE ZIFFERNFOLG
EN , DECODIEREN WOLLEN, SO KOENNE
N SIE DIESE IN DIE STRINGS G$
IN DEN ZEILEN 187 BIS 189 SCHR
EIBEN."
58 PAUSE 500
59 CLS
61 PRINT AT 8,0;"DURCH DRUECKE
N VON "BREAK" KOEN-NEN DIE LET
ZTEN DECODIERTEN ZIF-FERN BETRAC
HTET WERDEN."
62 PAUSE 500
63 CLS
70 LET X=USR 16614
72 IF X<=275 THEN GOTO 70
81 FOR N=0 TO 8
83 IF X<=75 THEN GOTO 195
85 IF X<=200 THEN LET B$=""
95 IF X<=290 THEN LET B$="0"
100 IF X<=310 THEN LET B$="1"
110 IF X<=335 THEN LET B$="2"
120 IF X<=350 THEN LET B$="3"
133 IF X<=370 THEN LET B$="4"
140 IF X<=385 THEN LET B$="5"
150 IF X<=400 THEN LET B$="6"
150 IF X>415 THEN LET B$="7"
170 IF X>430 THEN LET B$="8"
175 IF X>450 THEN LET B$="9"
177 IF X>470 THEN GOTO 70
178 IF S$=B$ THEN GOTO 192
179 IF B$="" THEN PRINT S$;
180 IF B$="" THEN LET G$=G$+S$
183 PRINT B$;
184 LET G$=G$+B$
185 IF G$=T$ THEN GOSUB 300
187 IF G$="172282" THEN PRINT "
1"
188 IF G$="229717" THEN PRINT "
2"
189 IF G$="217715" THEN PRINT "
3"
192 LET X=USR 16614
194 LET S$=B$
195 NEXT N
196 PRINT "■";
198 LET G$=""
199 LET S$=""
200 IF PEEK 16398+255*PEEK 1639
9>205 THEN CLS
205 GOTO 70
300 CLS
301 PRINT AT 5,0;W$
310 STOP
399 CLS
400 PRINT AT 8,7;"T O N C O D E
R : AT 11,0;"GEBEN SIE EINE MAX.
6STELLIGE ZIFFERNFOLGE EIN"
401 LET Y=0
402 INPUT L$
403 CLS
405 FOR N=0 TO LEN L$-1
406 LET H=N+1
410 IF L$(H)="0" THEN LET X=150
411 IF L$(H)="1" THEN LET X=170
412 IF L$(H)="2" THEN LET X=180
413 IF L$(H)="3" THEN LET X=190
414 IF L$(H)="4" THEN LET X=200
415 IF L$(H)="5" THEN LET X=210
416 IF L$(H)="6" THEN LET X=220
417 IF L$(H)="7" THEN LET X=230
418 IF L$(H)="8" THEN LET X=240
419 IF L$(H)="9" THEN LET X=254
420 IF Y=X THEN LET X=140
425 LET Y=X
430 POKE 16621+N,X
435 NEXT N
440 FOR I=0 TO 1
441 POKE 16593,240
442 POKE 16597,130
443 LET L=USR 16591
444 POKE 16593,107
445 FOR N=0 TO LEN L$-1
450 POKE L+USR 16597,PEEK L(16621+N)
455 LET L=USR 16591
460 NEXT N
465 POKE 16593,250
470 POKE 16597,130
475 LET L=USR 16591
480 NEXT I
490 GOTO 52
900 SAVE "PP"
920 GOTO 1

```

④ Coder-/Decoder-Programm: Ein kompletter Lösungsvorschlag mit aufeinander abgestimmten Programmteilen zum Codieren und Decodieren von Tonfolgen

ZX-81-Peripherie:

## Transparenter 16-KByte-Speicher

Die Schaltung des Memopak-RAMs

Lange Zeit gaben die Black-Box-Speicher für den ZX 81 Rätsel auf, da Memotech keinerlei Schaltunterlagen freigab. In mühevoller Kleinarbeit gelang es einem ZX-81-Fan jedoch, das Schaltbild des 16-KByte-RAMs zu rekonstruieren.

Seit es ihn gibt, ist der ZX 81 heftig umstritten: Die einen verdammen den Computer als „Spielzeug“ in Grund und Boden, wogegen andere den Zwerg mit Vorliebe als Experimental-Computer nutzen. den „anderen“ hat die FUNKSCHAU lange zur Seite gestanden, um den ZX 81 besser kennenzulernen. Jetzt wollen wir eines der letzten großen Rätsel lösen, das Hobby-Elektronikern immer wieder Kopfzerbrechen gemacht hat, und der weit verbreiteten 16-KByte-RAM-Erweiterung von Memotech unter die Haube schauen.

### Der Adreßbus wird halbiert

Das RAM-Modul enthält drei Baugruppen: Den Speicher, eine Adreßdecodierung und die Spannungsversorgung (Bild). Acht dynamische RAM-ICs vom Typ 4116 (oder Vergleichstyp) bilden den Speicher. Diese ICs speichern die Informationen in winzigen Kondensatoren auf dem Chip. Wegen unvermeidbarer Leckströme, die die Kondensatoren

entladen, müssen die Informationen jedoch spätestens alle 2 ms aufgefrischt werden. Dies übernimmt automatisch die Z-80-CPU im ZX 81: Sie spendet regelmäßig einen „Refresh“-Impuls an die Speicher-ICs. Nur ein  $\overline{\text{WAIT}}$ -Signal kann die CPU daran hindern.

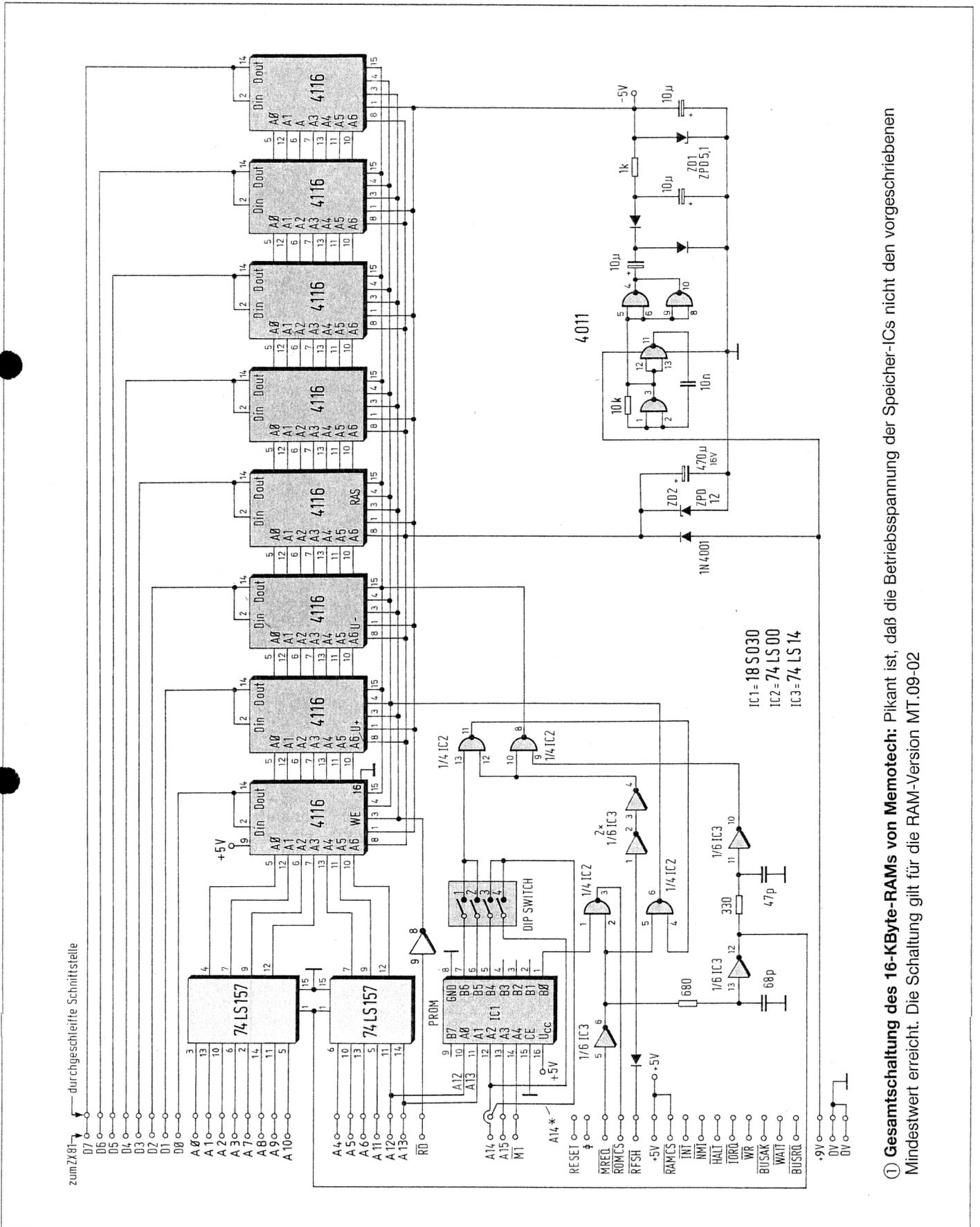
Jedes Speicher-IC hat eine Kapazität von 16384 Bit (16 K × 1 Bit). Um ein einzelnes Bit adressieren zu können, müßte also jedes IC allein 14 Adreßleitungen haben. Dazu wäre ein großes IC-Gehäuse erforderlich. Um Platz zu sparen, werden die Adreßeingänge der ICs im Multiplex-Verfahren betrieben. Dann reichen sieben Adreßleitungen aus, wobei die in zwei Teile zerlegte Adresse nacheinander eingelesen wird (siehe auch FUNKSCHAU 12/1984, Seite 59). Zwei ICs vom Typ 74LS157 übernehmen im RAM-Modul die Aufspaltung der vom ZX 81 gesendeten 14 Adreßbit in zwei zeitlich versetzte 7-Bit-Blöcke.

Mit dem Anschluß des 16-KByte-RAMs wird das Signal  $\overline{\text{RAMCS}}$  (ZX-81-Schnittstelle) zwangsweise auf H-Pegel gebracht. Damit ist das computerinterne RAM gesperrt. Dies ist nötig, weil es sonst zu einer Doppel-Adressierung des internen und externen RAMs kommen kann.

Aber auch das ROM des Computers birgt die Gefahr der Doppel-Adressierung. Der Grund dafür steckt in der unvollständigen Adreßdecodierung durch den ZX 81. Sie läßt es zu, daß ein und dieselbe ROM-Speicherzelle unter vier verschiedenen Adressen erreichbar ist. Nur in der Grundversion des ZX 81 stört

Tabelle: Ein PROM im RAM-Modul wirkt als Adreßdecoder zur Freigabe des ROMs oder RAMs in 4-KByte-Blöcken

PROM-Adreß- eingänge												Datenausgänge							PROM-Adreß- eingänge												Datenausgänge								
												ROM CS	A 14*	RAMRAM CS CS		nicht verwendet			zugehörige Adressen													ROM CS	A 14*	RAMRAM CS CS		nicht verwendet			zugehörige Adressen
M1	A15	A14	A13	A12	B0	B4	B5	B6	B1	B2	B3	B7	B0	B4	B5	B6	B1	B2		B3	B7	M1	A15	A14	A13	A12	B0	B4	B5	B6	B1	B2	B3	B7					
0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	1	1	1	0-4095	16	1	0	0	0	0	1	0	1	1	1	1	1	1	0-4095										
1	0	0	0	0	1	1	0	1	1	0	1	1	1	4096-8191	17	1	0	0	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1	4096-8191										
2	0	0	0	1	0	0	0	1	1	0	1	1	1	8192-12287	18	1	0	0	1	0	0	0	1	1	1	1	1	1	8192-12287										
3	0	0	0	1	1	0	0	1	1	0	1	1	1	12288-16383	19	1	0	0	1	1	0	0	1	1	1	1	1	1	12288-16383										
4	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	16384-20479	20	1	0	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	16384-20479										
5	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	1	1	20480-24575	21	1	0	1	0	1	0	0	0	0	1	1	1	1	20480-24575										
6	0	0	1	1	0	0	0	0	0	1	0	1	1	24576-28671	22	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	1	1	1	24576-28671										
7	0	0	1	1	1	0	0	0	0	1	0	1	1	28672-32767	23	1	0	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1	28672-32767										
8	0	1	0	0	0	0	1	1	1	1	0	1	0	32768-36863	24	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	32768-36863										
9	0	1	0	0	1	0	1	1	1	1	0	1	0	36864-40959	25	1	1	0	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	36864-40959										
10	0	1	0	1	0	0	1	1	1	1	0	1	0	40960-45055	26	1	1	0	1	0	0	1	1	1	1	1	1	1	40960-45055										
11	0	1	0	1	1	0	1	1	1	1	0	1	0	45056-49151	27	1	1	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	45056-49151										
12	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	0	49152-53247	28	1	1	1	0	0	0	0	1	0	1	1	1	1	49152-53247										
13	0	1	1	1	0	0	0	0	0	1	1	1	0	53248-57343	29	1	1	1	0	1	0	0	0	1	0	1	1	1	53248-57343										
14	0	1	1	1	0	0	0	0	0	1	1	1	0	57344-61439	30	1	1	1	1	0	0	0	1	0	1	1	1	1	57344-61139										
15	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	0	61440-65535	31	1	1	1	1	1	0	0	0	1	0	1	1	1	61140-65535										



① Gesamtschaltung des 16-KByte-RAMs von Memotech: Pikant ist, daß die Betriebsspannung der Speicher-ICs nicht den vorgeschriebenen Mindestwert erreicht. Die Schaltung gilt für die RAM-Version MT.09-02

das nicht die Adressierung des RAMs (siehe auch Heft 10/1984, Seite 68). Im RAM-Modul aber muß ein weiterer Adreßdecoder verhindern, daß beim Adressieren des RAMs das ROM dazwischenfunkt. Dieser Decoder sorgt dafür, daß im Adreßbereich 16 KByte bis 32 KByte allein das RAM adressiert wird und das ROM nur noch den Adreßbereich 0 bis 8 KByte einnimmt.

## Hinter dem Adreßdecoder steckt ein PROM

Der Adreßdecoder im RAM-Modul ist ein 32-Byte-PROM, also ein festprogrammierter Baustein mit sehr kurzer Zugriffszeit. Die fünf Adreßeingänge des ICs werden vom ZX 81 mit den Signalen A12 bis A15 und mit dem  $\overline{M1}$ -Signal gespeist. Abhängig vom Pegel auf diesen Leitungen, nehmen die acht Ausgänge des PROMs die vorprogrammierten Zustände ein (Tabelle). In Blöcken von 4 KByte läßt sich mit diesen Ausgangssignalen das ROM bzw. das RAM ordnungsgemäß freigeben. Dafür genügen schon vier Ausgangssignale.

Der Weg der PROM-Ausgangssignale wird von der Stellung der vier DIP-Schalter an der Modul-Rückseite bestimmt. Damit ist es möglich, mehrere 16-KByte-RAMs „aufzustoeken“, wobei ein nahtloses Aneinanderfügen der Adreßbereiche sichergestellt ist (siehe auch Heft 14/1983, Seite 63). Will man z. B. drei Module betreiben, dann müssen beim ersten und zweiten die Schalter 1 und 3 auf ON stehen, bei der letzten dagegen die Schalter 2 und 3.

Ist Schalter 1 geschlossen, dann ist die Adressierung von  $\overline{M1}$  unabhängig. Und sobald Schalter 2 geschlossen ist (z. B. bei einem aufgestockten Modul) sind Maschinenprogramme oberhalb von 48 KByte nicht lauffähig (siehe auch Heft 3/1985, Seite 60).

## Memotech's Sündenfall

Für die Speicher-ICs ist eine stabilisierte Mindest-Betriebsspannung von 10,5 V vorgeschrieben. So meldet es das Datenblatt. Um so erstaunlicher ist der Mut der Memotech-Entwickler, diesen Mindestwert zu mißachten, und die ICs mit der unstabilisierten ZX-81-Versor-

gungsspannung von etwa 9 V zu betreiben. Je nach Belastung des Netzteils durch Peripheriegeräte kann es daher zu ernststen Störungen kommen.

Sicherheitshalber sollte man daher in den Computer eine stabilisierte Spannung von 11 V einspeisen. Dann macht sich die Z-Diode ZD2 im RAM-Modul noch nicht bemerkbar und die Speicher-ICs erhalten die vorgeschriebene Betriebsspannung.

Am 5-V-Regler im ZX 81 wird dann allerdings eine erhebliche Verlustleistung frei, so daß der ohnehin knapp bemessene Kühlkörper sehr heiß wird. Ein deutlich größeres gut belüftetes Kühlblech ist daher Pflicht.

Mit einem geänderten PROM ließe sich das RAM-Modul auch als Speicher für andere Z-80-Computer verwenden. Dazu ist freilich ein Programmiergerät nötig. Den  $\overline{M1}$ -Eingang kann man dann z. B. mit A 11 verbinden, wenn die ROM-/RAM-Freigabe in Blöcken von 2 KByte erfolgen soll.

Relativ einfach ist der Umbau, wenn der Computer bereits die Adreßdecodierung für ein 16-KByte-RAM vornimmt und ein Chip-Select-Signal liefert. Dann darf man das PROM entfernen, und der  $\overline{M1}$ -Anschluß wird zum CS-Eingang, wenn die jetzt freien Anschlüsse 7 und 14 verbunden werden.

Peter Hartmann/-II

## ZX-81-Software tip:

### Bilderbuch

Mit einem kurzen Hilfsprogramm kann auch der ZX 81 den Bildspeicherinhalt auf Band speichern, indem er ihn zuvor einer Basic-Variablen zuweist. Nach dem Wiedereinlesen genügt dann ein PRINT-Befehl, um den ursprünglichen Bildinhalt schnell auf den Bildschirm zu bekommen.

Mit Hilfe des Hex-Laders (Bild) wird der Maschinencode des Hilfsprogramms nach GOTO 9996 in der REM-Zeile 1 untergebracht. Ab Zeile 2 wird dann der Platz für die abzuspeichernden Bilder im Variablenbereich reserviert. Dies geschieht mit DIM-Anweisungen – hier z. B. für 3 abzuspeichernde Bilder. Jedes Bild belegt  $22 \times 32 = 704$  Byte plus einen Variablenkopf von 6 Byte.

Ab Zeile 6 darf man das Programm einfügen, das die Bildmuster erzeugt. Der Startbefehl für das Maschinenpro-

gramm (RAND USR 16514) ist dann immer an der Stelle im Programm zu erteilen, ab der ein Bild fertig gezeichnet und bereit zum Abspeichern ist.

Nach dem Start sucht das Maschinenprogramm im Variablen Speicher nach der Variablen A\$; es erkennt die Variablen an deren ersten beiden Bytes. Sobald die Variable gefunden wurde, lädt das Programm den Bildspeicherinhalt unter Weglassung der NEWLINE-Codes an jedem Zeilenende in das von der Variablen reservierte Feld. Danach wird automatisch die Variable B\$ zur Aufnahme des zweiten Bildes gewählt und ins Basic-Programm zurückgesprungen. Hier läßt sich nun ein zweites Bildmuster mit RAND USR 16514 der Variablen B\$ zuweisen.

Je nach RAM-Kapazität lassen sich so bis zu 26 Bilder speichern, wobei nach jedem Maschinenprogramm-Aufruf die nächste Variable in alphabetischer Reihenfolge zur Aufnahme des nächsten Bildes eingerichtet wird. Will man diese Reihenfolge durchbrechen, ist die Speicherzelle 16574 maßgebend: Sie hat für A\$ den Inhalt 198 für B\$ den Inhalt 199 bis hin zum Inhalt 223 für Z\$. Gemäß dieser Zuordnung kann man den Inhalt dieser Speicherzelle mit einem POKE-Befehl gezielt ändern.

Verboten sind jetzt die Befehle RUN, CLEAR und selbstverständlich NEW. Jeder dieser Befehle würde den Variablen Speicher gnadenlos löschen. Per SAVE-Befehl kann jedoch das Programm samt Variablen auf Band gespeichert werden.

Um die Bilder wieder sichtbar zu machen genügt die Eingabe von PRINT A\$, PRINT B\$ usw. Kommt es beim Aufruf mehrerer Bilder zu der Meldung „Bildschirm voll“ genügt zwischendurch ein CLS-Befehl und das nächste Bild wird in voller Pracht ausgegeben.

Hartmut Heinz/-II

```
1 REM HIER MINDESTENS 65 BE-
LIEBIGE ZEICHEN EINTIPPEN
2 DIM A$(704)
3 DIM B$(704)
4 DIM C$(704)
5 POKE 16574,198
6 REM AB HIER HAUPTPROGRAMM
BIS BIS ZEILE 9994 EINFUEGEN
9995 REM HEX-LADER
9996 LET A$="2A1440011040A7E0424
4402A10403ABE40EDB120253EC3BE3AB
E4020F43E0011050019E52A0C4023012
000ED0233CFE1520F521BE407E3C77C
9CF1E6"
9997 FOR I=1 TO LEN A$ STEP 2
9998 POKE I/2+16513,(CODE A$(I)-
28)*16+CODE A$(I+1)-28
9999 NEXT I
```

**Hilfsprogramm:** Jeder Aufruf des Maschinenprogramms speichert einen Bildspeicherinhalt in einer Variablen, die sich auch auf Band abspeichern läßt

Messen mit dem ZX 81 (1):

# Der Zeit auf den Fersen

Wer seinem ZX 81 eine 8-Bit-Parallel-Schnittstelle spendiert hat, der kann den Computer ohne große Mühe zum digitalen Meßgerät hochpäppeln. Wir zeigen mit einer neuen fünfteiligen Serie, wie das geht, und beginnen hier mit der Zeitmessung.

Hobby-Elektroniker sind Meister im Improvisieren: Oft werden Meßgeräte erfolgreich durch Peilen über den Daumen ersetzt. Zuweilen aber hilft selbst diese Kunst nicht weiter und auch kein einfaches Analog-Multimeter. Wer dann der Versuchung widersteht, sich einen zwar schönen, aber wenig genutzten Meßgerätepark zuzulegen, der kommt auch mit dem ZX 81 ein gutes Stück weiter. Der Vorteil: Nur bei Bedarf muß der ZX 81 den Meßknecht spielen, ansonsten kann er anderen Beschäftigungen nachgehen, z. B. Morsezeichen entschlüsseln oder Zeitzeichen-Signale decodieren.

## Die Software fordert die Z-80-PIO

Im Ernstfall ist der ZX 81 in Minuten-schnelle zum Meßgerät erweitert. Es genügt, aus den verschiedenen Meßwandlern, die in der Serie beschrieben werden, den passenden auszuwählen (sofern das nötig ist), ihn an ein I/O-Interface anzuschließen und dieses mit dem Computer zu verbinden. Dann heißt es, die passende Software zu laden, und schon kann die Messung losgehen.

Grundsätzlich eignet sich jede 8-Bit-Ein-/Ausgabe-Schnittstelle als I/O-Interface. Die in der Serie beschriebene Software gilt jedoch für den PIO-Port (PIO: Parallel In Out), den die FUNKSCHAU in den Heften 3 bis 5/1984 vorgestellt hat. Dabei wurden die Adressen der PIO gemäß Heft 14/1984, Seite 61, so geän-

dert, daß der Sinclair-Logik-Chip (SLC) keinen Unfug mehr treiben kann. Mehr darüber im Kapitel über die Software zur Zeitmessung.

Die weiteren Folgen dieser Serie befassen sich mit der Frequenz-, Kapazitäts- und Widerstandsmessung. Prinzipiell sind jedoch alle physikalisch-technischen Größen meßbar, die sich mit Wändlerschaltungen auf die Größen Zeit oder Frequenz zurückführen lassen. Die eigentliche Messung dieser Größen geschieht mit einem Programm, wobei z. B. der Zeitmessung selbst Tausendstel Sekunden nicht entgehen dürfen!

Damit ist klar, daß die Programme in Maschinensprache geschrieben sein müssen. Basic wäre viel zu langsam. Wer die FUNKSCHAU-Serie „Klartext für den ZX 81“ verfolgt hat, der kann jetzt seine Kenntnisse nutzen. Die Programme sind jedoch so ausführlich er-

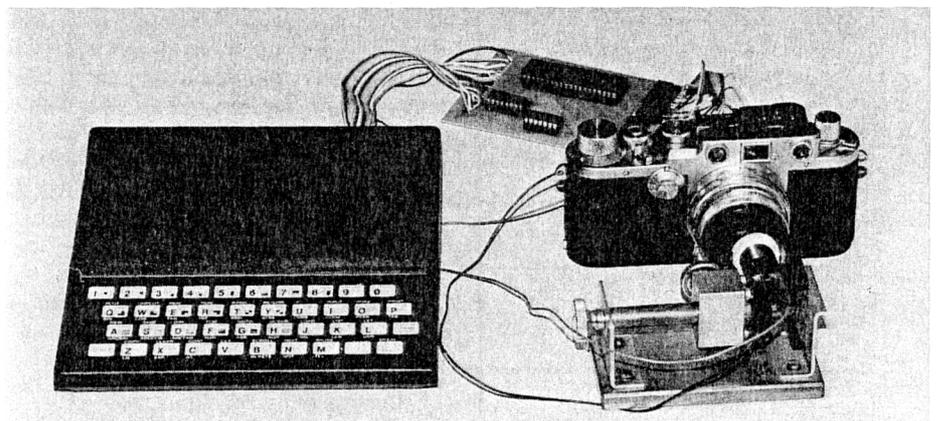
klärt, daß sie auch jemand versteht, der in der Z-80-Maschinensprache noch nicht ganz sattelfest ist.

Die Messung von Zeiten mit Hilfe des Computers beruht auf dem sehr schnellen und präzisen Takt des Mikroprozessors. Deshalb ist auch kein zusätzlicher Zähler erforderlich, so daß an externer Hardware im Grunde nur der PIO-Port nötig ist. Dieser Baustein hat zwei 8 Bit breite Kanäle (Port A und Port B), von denen bei der Zeitmessung lediglich eine einzige Leitung, nämlich B0 (Bit 0 von Port B), verwendet wird.

## Nur Rechtecksignale sind erlaubt

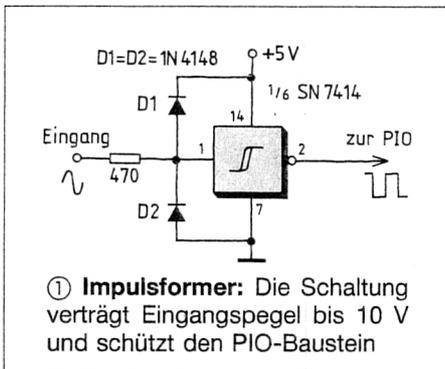
Da sowohl der Computer als auch der Port-Eingang nur digitale Signale akzeptieren, deren Pegel entweder L (kleiner 1,5 V) oder H (von 3,5 V bis 5 V) ist, muß man die zu messenden Größen, hier also die Zeit, in eine solche digitale Form bringen. Wenn die Meßgröße, z. B. die Impulsdauer eines Signals, bereits in Rechteckform mit TTL-Pegel vorliegt, ist eine besondere Wändlerschaltung nicht erforderlich. Handelt es sich jedoch um ein Dreieck- oder Sinussignal, so kann man mit Hilfe eines Schmitt-Triggers (Bild 1) eine Rechteck-Impulsform erreichen.

Die Schaltung kann auch als Schutzschaltung für das teurere PIO-IC betrachtet werden. Deshalb sollte man sie in jedem Fall verwenden. Die Dioden D 1 und D 2 in Verbindung mit dem Widerstand  $R = 470 \Omega$  sorgen dafür, daß der Eingangsspannungspegel für den Schmitt-Trigger im erlaubten Bereich



**Zeitmessung:** Dem Einfallsreichtum sind keine Grenzen gesetzt. Mit einer Lichtschranke läßt sich z. B. die Verschußzeit von Fotoapparaten überprüfen

Bild: -II



von 0 V bis 5 V bleibt. Das gilt für von außen angelegte Spannungen bis zu 10 V (Effektivwert).

Das wichtigste an der Funktionsweise eines Schmitt-Triggers ist die „Hysteresis“. Sie besagt, daß die beiden Umschaltsschwellen des Schmitt-Triggers unterschiedlich groß sind. Das garantiert bei jedem noch so zögernd zu- oder abnehmenden Eingangssignal ein prellfreies Ausgangssignal (Bild 2). Auf diese Weise entsteht aus einem Sinussignal das für den Computer erforderliche Rechtecksignal.

Die Phasenlage dieses Rechtecksignals ist jedoch entgegengesetzt zum ursprünglichen Signal. Wenn das bei einer Messung stört, schaltet man einfach einen zweiten Schmitt-Trigger des ICs SN 7414 in Serie zum ersten.

Ein Anwendungsbeispiel für die Zeitmessung wäre die Messung der Verschlusszeit eines Fotoapparates. Als lichtempfindliche Sonde dient dann ein Fototransistor BPY 62, dessen Kollektor-

spannung unmittelbar dem Schmitt-Trigger zugeführt wird. (Kollektorwiderstand 47 kΩ an 5 V). Solange der Verschluss der Kamera geöffnet ist, erhält der Fototransistor Licht und wird niederohmig. Das bedeutet, daß der Schmitt-Trigger ein L-Signal wahrnimmt. Somit erhält der Port-Eingang B0 des Computers während der Verschlussöffnungszeit H-Pegel. Dieser H-Pegel ist die Informationsbasis für das Maschinenprogramm.

Um eine Darstellung der Meßergebnisse am Bildschirm zu erhalten, ist neben dem eigentlichen Zeit-Meßprogramm, das in Maschinensprache geschrieben ist, ein kurzes Basic-Programm erforderlich, das gewissermaßen den Rahmen für das Maschinenprogramm bildet (Bild 3).

Das Programm beginnt mit einer REM-Zeile, die im Programmspeicher Platz für das Maschinenprogramm reserviert, das später in den Speicher eingegeben wird. Zeile 19 schaltet den Computer in den FAST-Modus. Das ist wichtig, weil der ZX 81 im SLOW-Modus 50mal in jeder Sekunde ein Bild aufbauen würde. Da aber jeder Bildaufbau den Ablauf des Maschinenprogramms unterbricht, wäre in diesem Fall eine Zeitmessung höchst ungenau.

Nachteilig am FAST-Modus ist, daß der Computer während der Messung keine Zeit hat, den Bildschirm zu „bedienen“. Das bedeutet, daß man den Zählvorgang leider nicht sichtbar machen kann.

In Zeile 20 wird das Maschinenprogramm für die Zeitmessung mit USR 16514 aufgerufen. Der Meßwert der Zeit,

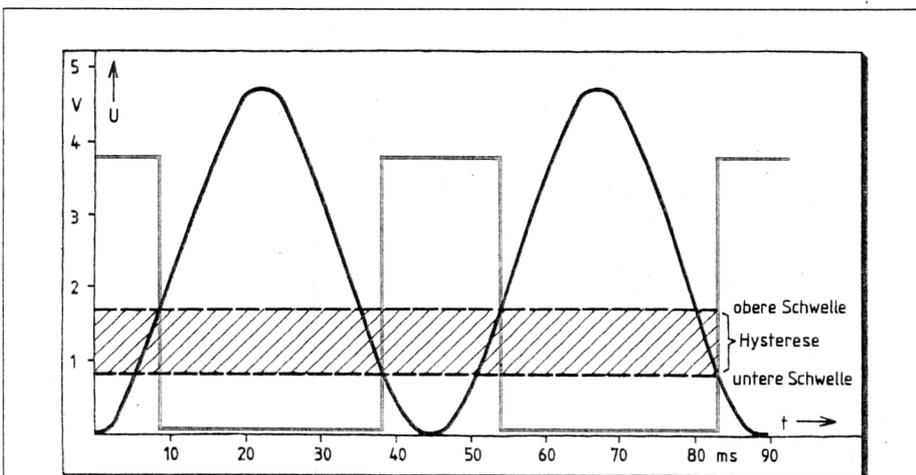
der sich nach erfolgreicher Beendigung des Maschinenprogramms ergibt, wird der Variablen Q zugeordnet.

In Zeile 21 erfolgt die dezimale Umrechnung von Q in Sekunden; dabei gilt, daß das Maschinenprogramm die Zeit in Millisekunden registriert hat. Der Befehl PRINT schreibt den Wert von Q/1000 auf den Bildschirm. In Zeile 22 wird in den SLOW-Modus zurückgeschaltet, worauf die gemessenen Werte solange angezeigt werden, bis die Tastaturabfrage in Zeile 23 eine weitere Messung einleitet (Zeile 24). Dies geschieht durch Drücken der Taste C (Continue).

Mit dem Programmblock ab Zeile 2000 wird das Maschinenprogramm in den Programmspeicher eingegeben. Es beginnt bei Adresse 16514 und endet bei Adresse 16552. 16514 ist die Adresse der Speicherzelle, die das erste Zeichen der REM-Zeile enthält, 16552 enthält das letzte Zeichen. Deshalb ist in der REM-Zeile Platz für 39 Zeichen zu reservieren.

Das Eingabeprogramm ist als erstes nach dem Eintippen durch RUN 2000 zu starten. Es meldet dann die Adresse der jeweiligen Speicherzelle und wartet auf die Eingabe der in Bild 4 den Adressen zugeordneten Werte. Ist die Programm-Eingabe beendet, stoppt das Programm bei Zeile 2060. Jetzt darf man getrost die Zeilen 2000 bis 2060 löschen, da sie nicht mehr benötigt werden. Dann ist das verbliebene Programm auf Band zu sichern und eine Messung mit RUN einzuleiten.

## Eine Warteschleife prägt die Zeitmessung



2 Sinus-Rechteck-Umformung: Das sinusförmige Eingangssignal wird von einem Schmitt-Trigger in ein Rechtecksignal umgeformt, dessen Tastverhältnis von den Schaltschwellen abhängt

Zum besseren Verständnis des Zeit-Meßprogramms dient ein Flußdiagramm (Bild 5): Block 1 enthält die „Initialisierung“. Darunter sind alle Maßnahmen zu verstehen, die der Vorbereitung des Prozessors und der PIO auf die folgende Zeitmessung dienen. Für die PIO ist das die Festlegung der Betriebsart. Beim Prozessor besteht die Vorbereitung darin, daß man ein Zählregister auf den Wert Null setzt.

In Block 2 beginnt die Messung. Der augenblickliche logische Pegel auf der als Eingang geschalteten Port-Leitung (B0), wird zum ersten Mal abgefragt. Block 2 dient dazu, daß das Programm einen bereits begonnenen Impuls nicht mißt, sondern sein Ende abwartet.

Block 3 enthält eine Warteschleife, die die Pause zwischen zwei Impulsen überbrückt und in Block 4 beginnt schließlich, nachdem ein neuer Impuls erkannt worden ist, der Zählvorgang für den Zeitzähler.

Damit man die Zeiteinheit, die einem Digit im Zeitzähler entspricht, im Programm festlegen kann, enthält Block 5 eine Warteschleife zum Festlegen der jeweils gewünschten Zeiteinheit. Ohne diese Warteschleife könnte der Computer bis zu etwa 90 000 Impulse je Sekunde zählen. Damit der Zähler in Millisekunden hochzählt, muß die Warteschleife in Block 5 genau 123mal durchlaufen werden. Jedesmal, wenn diese Schleifenanzahl erreicht ist, wird der logische Pegel auf der Leitung B0 erneut abgefragt. Ist der Impuls noch vorhanden, wird der Zeitzähler inkrementiert (+1), ist der Impuls inzwischen beendet, erfolgt der Rücksprung (Block 6) in das Basic-Programm, wobei der Stand des Zeitzählers in die Variable Q geladen wird.

## Byte für Byte durchs Maschinenprogramm

Nach den Vorbemerkungen ist es nicht mehr schwer, das Maschinenprogramm (Bild 6) im Detail zu verstehen. Gemäß Heft 14/1984 wurde die Adressierung der PIO gegenüber Heft 3/1984 geändert und Ausgang Y7 des Adreßdeckers benutzt. Damit haben die PIO-Adressen nicht mehr die Werte F8h, F9h, FAh, FBh, sondern E7h, EFh, F7h und FFh.

Das Programm beginnt mit der Initialisierung der Z-80-CPU. Dazu wird mit `ld bc,00` das bc-Registerpaar, das als Zählregister dient, auf Null gesetzt (Adresse 4082h). Ab Adresse 4085h beginnt die Initialisierung der PIO, indem der Akku mit dem ersten Steuerwort für Betriebsart 3 (Bit-Ein-/Ausgabe) geladen wird. Der Befehl dafür lautet: `ld a,207`. Dieses Steuerwort wird bei Adresse 4087h per out-Befehl in das Steuerwortregister von Port B der PIO (Adresse 255) geschrieben.

Bei Betriebsart 3 ist nach dem ersten Steuerwort noch ein zweites Steuerwort erforderlich, das festlegt, welche Leitungen von Port B Eingang sind und welche Ausgang. Für die Zeit- und Frequenzmessungen wird Bit 0 als Eingang deklariert und die übrigen sieben Leitungen,

### ③ Basic-Rahmen-Programm:

Nach dem Eintippen ist mit RUN 2000 zuerst die Eingaberoutine für den Maschinencode aufzurufen

```

1 REM HIER MINDESTENS 39 BE-
LIEBIGE ZEICHEN EINTIPPEN
19 FAST
200 LET Q=USR 16514
201 PRINT "ZEIT = ";Q/1000;" SE
KUNDEN"
202 SLOW
203 IF INKEY$<>"C" THEN GOTO 23
24 GOTO 19
2000 FOR N=16514 TO 16552
2010 PRINT N;" ";
2020 INPUT D;
2030 POKE N,D
2040 PRINT D;
2050 NEXT N
2060 STOP
    
```

### ④ Maschinencode: Die Eingaberoutine in Bild 3 verlangt für jede Adresse die Eingabe des hier dezimal zugeordneten Maschinencode-Bytes

16514	1	16515	0
16516	0	16517	0
16518	207	16519	0
16520	255	16521	0
16522	1	16523	11
16524	255	16525	11
16526	239	16527	30
16528	1	16529	30
16530	255	16531	19
16532	239	16533	30
16534	1	16535	40
16536	250	16537	3
16538	17	16539	123
16540	0	16541	27
16542	122	16543	179
16544	322	16545	251
16546	219	16547	339
16548	230	16549	1
16550	32	16551	241
16552	201		

die nicht verwendet werden, gelten als Ausgang. Das Steuerwort dafür lautet binär 0000 0001 (dezimal 1). Dieser Wert wird in den Akku und anschließend ebenfalls ins Steuerwortregister von Port B der PIO geladen (Adressen 4089h bis 408Ch). Damit ist die PIO für Messungen an B0 vorbereitet.

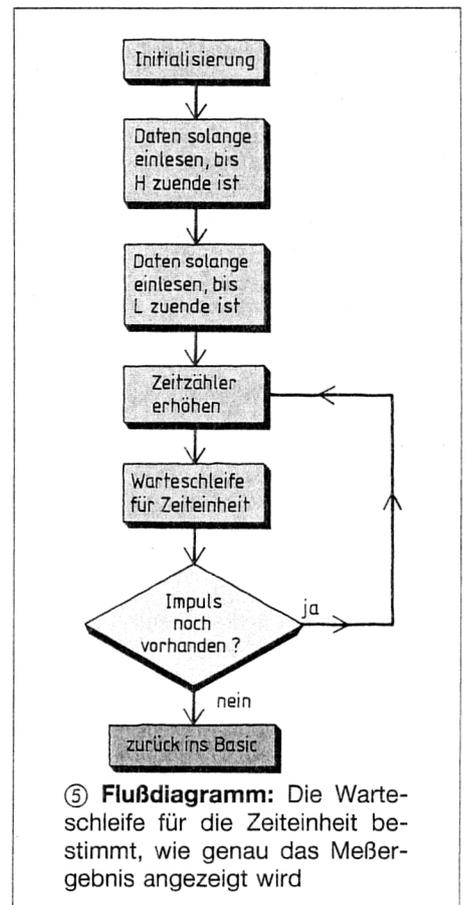
Nun ist Block 2 von Bild 5 an der Reihe. Zuerst wird der logische Pegel an B0 in den Akku geladen (408Bh). Der Befehl dafür lautet: `in a,239`. Bei Adresse 408Fh wird dann mit dem Befehl `and 1` geprüft, ob der an B0 anliegende Pegel den Wert HIGH hat. Ist das Ergebnis dieser UND-Verknüpfung ungleich Null, dann liegt bereits ein Impuls an B0 an. Solange das der Fall ist, wird durch einen relativen Sprung (4091h) zur Adresse 408Dh die Pegel-Abfrage wiederholt.

Ist der bereits begonnene Impuls beendet, so gilt die Bedingung (not zero, nz) für den relativen Sprung nicht mehr, und das Programm fährt bei Adresse 4093h fort. Damit beginnt die Arbeit an Block 3 von Bild 5, nämlich solange zu warten, bis der zu messende Impuls eintrifft. Das geschieht ähnlich wie in Block 2: Einlesen des Pegelwertes und Überprüfung auf LOW mit Hilfe eines UND-Befehls (4095h).

Dieser UND-Befehl ergibt nur dann das Ergebnis Null, wenn der Pegel von Bit 0 im Akku und der Pegel an B0 LOW ist. Solange dies der Fall ist, erfolgt bei Adresse 4097h ein relativer Sprung (Jump relative if zero) zurück zur Adresse 4093h, um den Pegel erneut einzulesen. Wenn jedoch an B0 ein neuer HIGH-

Impuls registriert wird, beginnt die Zeitmessung.

Das bc-Registerpaar wird dann mit `inc bc` um 1 erhöht. Anschließend läßt sich gemäß Block 5 die Zeiteinheit des



```

40882 LD BC,00000
40883 LD R,25507
40887 OUT R,25507
40889 LD R,0001
4088B OUT R,25501
4088D IN R,239
4088F AND 001
40891 JR NZ,#408D
40893 RND 001
40895 JR Z,#4093
40897 INC BC
40899 LD DE,00123
4089D DEC DE
4089F LD R,D
408A1 OR E
408A3 JR NZ,#409D
408A5 IN R,239
408A7 RND 001
408A9 JR NZ,#4099
408AB RET
010000
03E0FF
03FFF
03E01
03FFF
0BEFF
E801
20FFA
E801
E801
28FFA
03
117B00
1B
7H
B0
20FFB
0BEFF
E801
20FF1
C9
    
```

⑥ **Assembler-Listing:** Die einzelnen Programmschritte werden im Text ausführlich erklärt

Meßergebnisses festlegen. Registerpaar de erhält dazu die Anzahl der Schleifendurchläufe zugewiesen (409Ah). In Adresse 409Bh steht das niederwertige Byte, in Adresse 409Ch das höherwertige Byte der Schleifenanzahl.

Beide Bytes können einen Wert von 0 bis 255 annehmen. Das höherwertige Byte hat dabei aufgrund der hexadezimalen Festlegung eine Wertigkeit von 256 (siehe Teil 2 der Serie „Klartext für den ZX 81“). Für Millisekunden als Zeiteinheit beträgt die Schleifenanzahl 123. Für Hundertstelsekunden wäre die Schleifenanzahl 1243 erforderlich. Das ergäbe für das höherwertige Byte die Zahl 4, für das niederwertige Byte die Zahl 219 ( $1243 = 4 \times 256 + 219$ ).

Ab Adresse 409Dh beginnt die Zeitschleife. Der Inhalt des Registerpaars de wird um 1 verringert. Bei Adresse 409Eh wird der Inhalt von d in den Akku geladen und anschließend mit dem Inhalt von e ODER-verknüpft. Das hat den Sinn, festzustellen, ob der Inhalt des Registerpaars de Null ist. Solange dies nicht der Fall ist, erfolgt ein bedingter Sprung zurück zur Adresse 409Dh.

Hat der Inhalt von de den Wert 0 erreicht, dann wird der Sprungbefehl bei Adresse 40A0h nicht mehr ausgeführt, da die vorgesehene Zeit z. B. für eine Millisekunde abgelaufen ist. Stattdessen wird der Pegel an B0 erneut eingelesen und mit and 1 auf HIGH überprüft. Verläuft die Überprüfung auf HIGH positiv, so erfolgt bei Adresse 40A6h ein relativer Sprung zurück zu 4099h.

Dieser Ablauf wiederholt sich solange, bis die Überprüfung des Pegels an B0 LOW ergibt, d. h. bis der Impuls beendet ist. Der ret-Befehl (40A8h) bewirkt dann den Rücksprung ins Basic-Programm.

Hubert Joas/-II

## ZX-81-Ersatzteile:

### Eine Quelle für den Logik-Chip

Der ZX 81 fordert es geradezu heraus, daß ihm Hobby-Elektroniker dicht auf den Pelz rücken. Oft läßt sich der Computer nur so gefügig machen, wenn selbst ausgefuchste Software allein nicht zum Ziel führt. Diese Herausforderung hat in der FUNKSCHAU-Redaktion freilich schon drei ZX-81-Computern das „Leben“ gekostet: Sie überstanden die Testphase einer Bauleitung nicht. Und jedesmal zeigte sich, daß ausgerechnet der geheimnisvolle Logik-Chip in die Knie gegangen war.

Wer die gleiche leidvolle Erfahrung sammeln mußte weiß, daß die Beschaffung des Logik-Chips bislang ein schier auswegloses Unterfangen war. Aribert Deckers in Stuttgart ist es jedoch gelungen, einen Posten dieser ICs zu ergattern und er verkauft sie jetzt zum Stückpreis von 40 DM (zuzüglich Versandkosten). Anschrift und Telefonnummer der Firma sind bei der Redaktion abzurufen. Sie gleich hier preiszugeben verbieten uns leider die Bestimmungen des Post-Zeitungsdienstes.

## ZX-81-Hardwaretip:

### Monitorausgang für scharfe Bilder

Ein Monitorausgang für das Videosignal des ZX 81 bringt gleich zweifachen Nutzen: Neben dem Plus an Bildschärfe entfällt auch das lästige Nachstimmen am Fernsehgerät, wenn der Modulator im ZX 81 mit zunehmender Erwärmung ebenfalls auf „Wanderschaft“ geht.

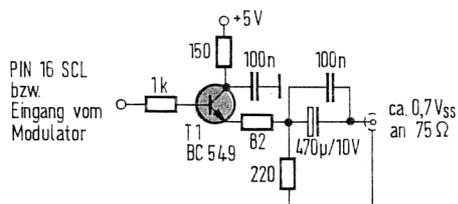
Bei einigen Fernsehgeräten genügt es bereits, lediglich das Videosignal an Pin 16 des Sinclair-Logik-Chips (SLC) abzugreifen und in die AV-Buchse einzuspeisen (Koaxkabel, Schirm auf Masse legen). Sollte das nicht zum Erfolg führen, so ist ein Emitterfolger (Bild 1) erforderlich. Er liefert ein gleichspannungsfreies positives Videosignal von ca. 0,7 V<sub>SS</sub> an 75 Ω. Die Schaltung kann auf einer kleinen Lochrasterplatte aufgebaut und in den Computer eingebaut werden.

Vor allem ältere Fernsehgeräte benötigen jedoch für den Videoverstärker Eingangsspannungen zwischen 2 und 3 V<sub>SS</sub>. In diesem Fall ist zusätzlich noch der Vorverstärker gemäß Bild 2 notwendig, der eine Spannungsverstärkung um den Faktor 5 bietet. Die Klemmschaltung mit

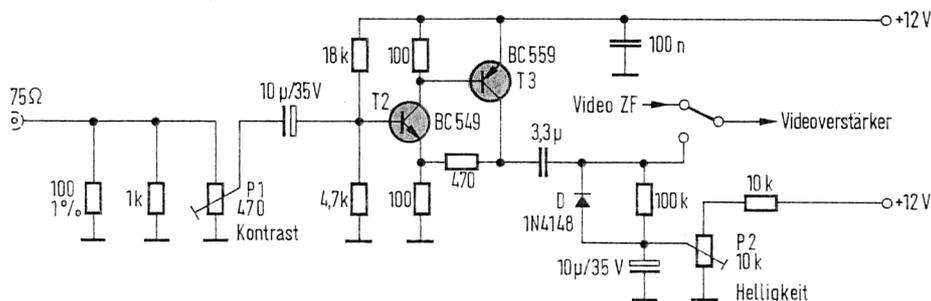
der Diode D stellt den Gleichspannungspegel des Videosignals wieder her. Der Abgleich ist einfach: Mit den beiden Potentiometern wird das ZX-81-Bild so eingestellt, daß sich Kontrast und Helligkeit nicht von einem üblichen Fernsehbild unterscheiden.

Leider gibt es kein Patentrezept, wie der Vorverstärker in Fernsehgeräte einzubauen ist. Anhaltspunkte gibt jedoch der FUNKSCHAU-Beitrag „Scharfmacher“ in Heft 8/1983. Auf jeden Fall sollte sich hier nur ein Fachmann heranwagen, da bei unsachgemäßem Einbau Lebensgefahr besteht.

Mr. X



① **Monitorausgang:** Die kleine Schaltung paßt noch ohne weiteres ins Gehäuse des ZX 81



② **Vorverstärker:** Diese Schaltung für ältere Fernsehgeräte ohne AV-Eingang sollte nur ein versierter Fachmann einbauen

Messen mit dem ZX 81 (2):

# Frequenzmessung mit Präzision

Ohne Vorteiler kann man mit dem ZX 81 Frequenzen bis ungefähr 40 kHz messen. Dabei ist das Ergebnis, abhängig von der Meßdauer, erstaunlich genau. Das gilt übrigens ganz allgemein für den Heimcomputer.

Für die Frequenzmessung per Computer ist wieder ein paralleler Ein-/Ausgabe-Port erforderlich, wobei jedoch nur ein einziger Kanal benötigt wird. Einzelheiten dazu sind in Teil 1 (FUNKSCHAU 24/1984, Seite 75) nachzulesen.

## Mit der Meßdauer steigt die Genauigkeit

Frequenzmessungen werden digital-technisch im allgemeinen so durchgeführt, daß man die Anzahl der Schwingungen innerhalb einer festgelegten Torzeit zählt. Hat diese Torzeit eine Dauer von einer Sekunde, so ist die Zahl der Schwingungen identisch mit der Frequenz in Hertz (Anzahl der Schwingungen pro Sekunde).

Per Programm ist eine Frequenzmessung nach diesem Prinzip denkbar einfach. Sie setzt jedoch voraus, daß der Computer ein Interface mit einem externen Timer hat. Dann übernimmt dieser Timer die Aufgabe, die Torzeit festzulegen. Der Computer muß lediglich die Anzahl der Impulse zählen, die während der Torzeit an seinen Eingang gelangen.

Ohne externen Timer ist eine Frequenzmessung softwaremäßig ein wenig schwieriger, aber trotzdem lösbar. Die Idee besteht darin, daß ein Softwarezähler in einem Maschinenprogramm die Dauer einer Vollschiwingung der zu messenden Frequenz ermittelt. Mit einem Basic-Programm wird diese Zeitdauer gemäß  $f = 1/T$  anschließend in einen Frequenzwert umgerechnet.

Die Genauigkeit einer Messung nach diesem Prinzip hängt vom Digitalisierungsfehler ab, der durch die Zykluszeit des Softwarezählers zustande kommt. Um den Softwarezähler um 1 zu erhöhen, sind beim ZX 81 mit den beschriebenen Programmen 36 Taktzyklen à 309 ns erforderlich. Das ergibt 11,13 µs. Dieser Wert ist sehr klein, wenn man damit eine Zeit von einer Sekunde (1 Hz) digitalisiert. Bei 1 Hz z. B. ergibt sich ein Zählerstand von etwa 90 000 (exakt: 89 805). Das entspricht einem Digitalisierungsfehler von  $\frac{1}{90000}$  Hz, also einer Auflösung von 0,000011 Hz. In der feinen Auflösung bei niedrigen Frequenzen liegt auch der Vorteil dieser Meßmethode.

Bei 10 Hz ist die Auflösung wegen der kürzeren Periodendauer (Meßzeit)  $\frac{1}{9000}$  Hz  $\approx$  0,0011 Hz, bei 100 Hz immerhin noch 0,1 Hz, bei 1 kHz allerdings nur

noch 10 Hz. Man kann jedoch die Auflösung durch Verlängern der Meßzeit erhöhen. Wenn man die Meßzeit um den Faktor 100 verlängert, dann verbessert das die Auflösung auf  $\frac{1}{100}$  ihres ursprünglichen Werts. Bei 1 kHz ergibt z. B. eine bescheidene Erhöhung der Meßzeit von ursprünglich  $\frac{1}{1000}$  s auf 0,1 s eine Verbesserung der Auflösung auf 0,1 Hz.

Nach diesem Verfahren kann man praktisch bei jeder Frequenz durch Erhöhen der Meßzeit die erwünschte Auflösung erreichen. Das heißt jedoch nicht, daß mit diesem Softwarezähler jede noch so hohe Frequenz gemessen werden kann. Die Grenze ist dann erreicht, wenn die Schwingungsdauer weniger als das Doppelte der Zykluszeit des Softwarezählers beträgt. Das ist beim ZX 81 theoretisch ab 45 kHz der Fall, praktisch jedoch schon etwas früher. Höhere Frequenzen kann man dennoch messen, wenn man eine Vorteilung der Frequenz vornimmt.

## Frequenzlupe für die Netzspannung

Als erstes Anwendungsbeispiel ist die Messung der Netzfrequenz (50 Hz) angesagt. Dies soll jedoch eine Präzisionsmessung werden. Deshalb wird die Netzfrequenz durch den Faktor 10 geteilt (größere Meßzeit). Damit läßt sich die Auflösung von 0,03 Hz auf 0,003 Hz verbessern. Die Hardware dazu sieht so aus: Zuerst wird die Netzspannung von 220 V mit einem Trafo auf etwa 5 bis 10 V heruntergeteilt und zur Impulsformung einem Schmitt-Trigger (siehe Teil 1, FUNKSCHAU 24/1984) zugeführt.

Um die Unterteilung mit dem Faktor 10 zu erhalten, wird dieses Signal auf einen BCD-Zähler SN 7490 geschickt. Das unterteilte Signal gelangt anschließend an den Eingang B0 des Z-80-Portbausteins.

Eine Meßreihe beim Autor zeigt, daß die Netzfrequenz nicht konstant ist, sondern innerhalb weniger Sekunden zwischen 49,969 Hz und 49,986 Hz schwankte. Der Digitalisierungsfehler der Messung von durchschnittlich 0,0027 Hz macht sich auf der letzten Stelle mit Sprüngen von 3 bzw. 2 Digits bemerkbar.

Der Mittelwert aus 22 Messungen der Netzfrequenz war 49,980 Hz. Das ist ei-

```

4082 LD BC,00000          010000
4085 LD A,207            03CF
4087 OUT 255,A          03FF
4089 LD A,001           3E01
408B OUT 255,A          03FF
408D IN A,239           0BEF
408F AND 001            E501
4091 JR NZ, $408D       20FA
4093 IN A,239           0BEF
4095 AND 001            E501
4097 JR Z, $4093        23FA
4099 INC BC              03
409A IN A,239           0BEF
409C AND 001            E501
409E JR NZ, $4099       20FA
40A0 INC BC              03
40A1 IN A,239           0BEF
40A3 AND 001            E501
40A5 JR Z, $40A0        C9FA
40A7 RET                 C9
    
```

① 50-Hz-Meßprogramm: Dieses Maschinenprogramm mißt die Netzfrequenz mit einer Auflösung von 3 mHz

ne Abweichung von 0,02 Hz von 50 Hz. Wenn man unterstellt, daß diese Abweichung den ganzen Tag über andauern würde, so ergäbe sich daraus für eine netzgesteuerte Uhr eine Gangungenauigkeit von  $(0,02 \text{ Hz}/50 \text{ Hz}) \cdot 86\,400 \text{ s} = 35 \text{ s}$  pro Tag. Tatsache ist jedoch, daß die Netzfrequenz von der Belastung des

Lichtnetzes abhängt. Tagsüber erhält man häufig Durchschnittswerte unter 50 Hz, nachts erfolgt im allgemeinen die Kompensation, so daß die besagte Uhr, langfristig gesehen, doch „richtig“ geht.

## Eine Vollschiwingung wird ausgezählt

Die soeben geschilderte Methode der Frequenzmessung läßt sich mit jedem Mikroprozessor verwirklichen. Mit dem Prozessor Z 80 sieht das Maschinenprogramm so aus, wie in Bild 1 gezeigt. In den Speicherzellen 4082h bis 408Ch erfolgt die Initialisierung des Prozessors und der PIO. Von Adresse 408Dh bis 4098h wird das Ende eines bereits begonnenen Impulses abgewartet. Diese Prozeduren sind dieselben wie im Zeitmeßprogramm (Teil 1, FUNKSCHAU 24/1984).

Ab Adresse 4099h beginnt die eigentliche Messung der Frequenz. Der Softwarezähler wird hier inkrementiert. Von 409Ah bis 409Dh wird der logische Pegel auf der Portleitung B0 eingelesen und auf HIGH überprüft. Wenn diese Prüfung positiv verläuft, erfolgt bei 409Eh ein Rücksprung nach 4099h. Dieser Vorgang wiederholt sich so lange, bis die HIGH-Phase der Rechteckschwingung beendet ist.

Dann erfolgt ab 40A0h die Zählung der Taktzyklen in der LOW-Phase des Signals. Wenn der bedingte Sprung bei 40A5h nicht mehr ausgeführt wird, ist auch die LOW-Phase des Signals zu Ende. Damit ist ein kompletter HIGH-LOW-Zyklus der Schwingung abgelaufen, und das Programm kehrt mit der Information (Zählerstand des bc-Registers) in ein Basic-Programm zurück, das die Berechnung der Frequenz vornimmt. Dieses Programm zeigt Bild 2.

Die einzig bemerkenswerte Zeile in diesem Programm ist Zeile 25. Hier wird die Frequenz auf vier Stellen hinter dem Komma genau berechnet (deshalb der Faktor 10000), wegen der Verteilung mit dem Faktor 10 multipliziert und dann ausgegeben. Mit Zeile 35 kann dann durch Druck auf die Taste C eine neue Messung gestartet werden. Bei Frequenzen unter 1,37 Hz läuft der Softwarezähler allerdings über. Der Wert von Q ist dann um 65 536 Digits zu klein.

## Eingabe der Maschinenprogramme

Bild 1 und Bild 3 zeigen in der rechten Spalte die Hex-Codes der Maschinenprogramme. Diese Codes müssen als erstes einfach der Reihe nach (z. B. CD8C40CD98...) einem Hex-Code-Eingabeprogramm übergeben werden. Einzelheiten dazu sind in den ZX-81-Sonderheften der FUNKSCHAU oder in Heft 12/1983, Seite 76, nachzulesen.

Aufgabe des Eingabeprogramms ist es, das Maschinenprogramm genau in dem Speicherbereich unterzubringen, der in den Basic-Listings (Bild 2 und Bild 4) mit Zeile 10 dafür reserviert wurde. Rufen Sie in der Redaktion an (Tel. 0 89/51 17-3 15), wenn Sie mit der Hex-Code-Eingabe noch nicht zurechtkommen.

## Automatische Meßbereichs-Umschaltung

Wie das Anwendungsbeispiel gezeigt hat, ist das Maschinenprogramm hauptsächlich dazu geeignet, sehr kleine Frequenzen sehr genau zu messen. Bei 200 Hz beträgt der Digitalisierungsfehler aber bereits 0,4 Hz. Ab dieser Frequenz ist es daher sinnvoll, die Auflösung zu erhöhen. Das soll jetzt jedoch nicht, wie bei der Messung der Netzfrequenz, durch Verteilung der Frequenz, sondern softwaremäßig erreicht werden.

Dazu wird im Maschinenprogramm nicht nur eine Schwingung des Meßsignals ausgezählt, sondern ein Vielfaches davon. Um eine spürbare Verbesserung zu erreichen, werden 100 Schwingungen berücksichtigt.

Damit die Vervielfachung der Meßzeit erst da einsetzt, wo sie sinnvoll ist, muß das Programm die vorgesehenen Frequenzbereiche automatisch erkennen und nahtlos aneinanderfügen. Im anderen Falle würden die Meßzeiten für niedrige Frequenzen unerträglich hoch. Am besten probieren wir das einmal mit zwei Frequenzbereichen aus. Im ersten Bereich sollen Frequenzen bis 200 Hz gemessen werden, im zweiten bei 100fach verbesserter Auflösung Fre-

```

10 REM HIER 38 BELIEBIGE ZEICH
EN EINTIPPEN
15 FAST
20 LET Q=USR 15514
25 PRINT "FREQUENZ = ";10/1000
Q*INT (898050000/Q+.5);" HZ"
30 SLOW
35 IF INKEY$<>"C" THEN GOTO 35
40 GOTO 15
    
```

② **Auswerteprogramm I:** Hier wird das 50-Hz-Meßprogramm aufgerufen und das Ergebnis in Hertz umgerechnet

4080	CALL 16524	CD8C40
4081	CALL 16536	CD9840
4082	CALL 16549	CDAB40
4083	RET	C9
408C	LD BC,00000	010000
408F	LD A,207	3E0F
4091	OUT 255,A	D3FF
4093	LD A,001	3E01
4095	OUT 255,A	D3FF
4097	RET	C9
4098	IN A,239	0BEF
409A	AND 001	FE01
409C	JR NZ,4098	20FF
409E	IN A,239	0BEF
40A0	AND 001	FE01
40A2	JR Z,409E	20FF
40A4	RET	C9
40A5	INC BC	03
40A6	IN A,239	0BEF
40A8	AND 001	FE01
40AA	JR NZ,40A5	20FF
40AC	INC BC	03
40AD	IN A,239	0BEF
40AF	AND 001	FE01
40B1	JR Z,40AC	20FF
40B3	RET	C9
40B4	CALL 16524	CD8C40
40B7	CALL 16536	CD9840
40BA	LD D,100	1864
40BC	CALL 16549	CDAB40
40BF	DEC D	15
40C0	JR NZ,40BC	20FF
40C2	RET	C9

③ **Universelles f-Meßprogramm:** Die automatische Meßbereichsumschaltung bei 200 Hz erhöht die Meßgenauigkeit

```

10 REM HIER 65 BELIEBIGE ZEICH
EN EINTIPPEN
15 FAST
20 LET Q=USR 15514
25 IF Q>=449 THEN GOTO 60
30 LET Q=USR 15564
35 LET Q=Q+90
40 PRINT "FREQUENZ = ";INT (89
80500/Q+.5);" HZ"
45 SLOW
50 IF INKEY$<>"C" THEN GOTO 50
55 GOTO 15
60 PRINT "FREQUENZ = ";INT (89
805/Q+.5);" HZ"
65 SLOW
70 IF INKEY$<>"C" THEN GOTO 70
75 GOTO 15
    
```

④ **Auswerteprogramm II:** Zeile 25 bewirkt die Meßbereichsumschaltung: Ab 200 Hz wird ein Maschinenprogramm zur Messung von 100 Vollperioden aufgerufen

quenzen von 200 Hz bis 2 kHz. Das dafür erforderliche Maschinenprogramm zeigt Bild 3.

Es besteht im Prinzip aus zwei Einzelprogrammen für die beiden Frequenzbereiche. Da jedoch in beiden Programmen im wesentlichen dieselben Vorgänge ablaufen, kann man mit Hilfe der Unterprogrammtechnik einiges an Bytes einsparen. Aus diesem Grunde ist das Programm für den Grundfrequenzbereich bis 200 Hz auch nicht identisch mit dem Standardprogramm von Bild 1. Das erkennt man schon an dem unterschiedlichen Speicherplatzbedarf. Es belegt die Speicherzellen von 16514 (4082h) bis 16563 (40B3h) und enthält drei Subroutinen. Diese Subroutinen werden bei den Adressen 4082h, 4085h und 4088h aufgerufen.

Die erste Subroutine erledigt die Initialisierung der PIO und des Prozessors. Sie steht ab 408Ch im Speicher. Die zweite Subroutine sorgt dafür, daß die Messung nicht während einer bereits begonnenen Periode einsetzt, sondern immer am Anfang einer Schwingung. Diese Routine reicht von 4098h bis 40A4h.

Die eigentliche Meßroutine, die eine volle Periode der Schwingung auszählt, belegt die restlichen Zellen von 40A5h bis 40B3h. Nach dem Rücksprung aus dieser Routine kehrt der Computer bei Adresse 408Bh in das Basic-Programm zurück, das die Berechnung der Frequenz durchführt und die automatische Wahl des richtigen Frequenzbereiches vornimmt. Bevor wir dieses Basic-Programm genauer betrachten, noch ein kurzer Blick auf das Maschinenprogramm für den zweiten Frequenzbereich. Es belegt in Bild 3 die Speicherzellen von 40B4h bis 40C2h.

Bei Adresse 40B4h und 40B7h erfolgt der Aufruf der beiden ersten Subroutinen. Bis hierher besteht kein Unterschied zu dem vorherigen Frequenzbereich. Ab 40BAh wird jedoch das d-Register mit 100 geladen. Das ist die Voraussetzung dafür, daß der Prozessor 100 Vollperioden hintereinander mißt. Bei Adresse 40BCh wird dann die Meßroutine für eine Vollperiode aufgerufen. Dieser Aufruf ist Kernstück einer Schleife, die insgesamt 100mal durchlaufen wird.

Nach jedem Durchlauf wird das d-Register dekrementiert (40BFh) und auf Null überprüft (40C0h). Wenn der Wert Null erreicht ist, sind die 100 Vollperioden ausgezählt, und der Prozessor kehrt bei 40C2h in das Basic-Programm (Bild 4) zurück.

In Zeile 20 erfolgt dort der Aufruf des Maschinenprogramms für den ersten Frequenzbereich. Das Ergebnis der Auszählung einer Vollperiode wird dabei der Variablen Q zugeordnet. Der Wert von Q dient in Zeile 25 zur Unterscheidung der beiden Frequenzbereiche. Ist  $Q \geq 449$ , so handelt es sich um eine Frequenz, die kleiner oder gleich 200 Hz ist. In diesem Fall erfolgt in Zeile 25 ein Sprung zur Zeile 60. Hier wird die Frequenz auf 1 Hz genau berechnet und ausgegeben. Ist Q kleiner als 449, so wird in Zeile 30 das Maschinenprogramm für den zweiten Frequenzbereich aufgerufen.

Die Auszählung von 100 Perioden der Schwingung müßte für Q einen Wert ergeben, der 100mal größer ist als bei einer einzigen Periode. Eine genaue Überprüfung zeigt jedoch, daß dies nicht exakt der Fall ist, sondern daß dieser Wert ein wenig zu klein ist. Deshalb wird Q in Zeile 35 korrigiert.

Dieser kleine Schönheitsfehler, der sich durch die Korrektur im gesamten zweiten Frequenzbereich eliminieren läßt, hat seine Ursache im Maschinenprogramm. Das hängt damit zusammen, daß der Computer nicht zwei Dinge gleichzeitig tun kann. Zwischen je zwei Perioden ist der Prozessor nämlich damit beschäftigt, das d-Register zu dekrementieren, dessen Inhalt auf Null zu überprüfen und anschließend die Subroutine zur Messung einer neuen Periode aufzurufen. Dafür benötigt er  $4 + 12 + 17 = 33$  Taktzyklen à 309 ns. Das bedeutet einen Zeitverlust von 10,2 µs, der sich bei 100facher Addition am Softwarezähler mit einem Mangel von etwa 90 Digits bemerkbar macht.

Mit der Addition der fehlenden Digits erhält man im gesamten Frequenzbereich von 200 Hz bis 2 kHz exakte Werte der Frequenz. Diese werden in Zeile 40 des Basic-Programms auf 1 Hz genau berechnet und ausgegeben. Hubert Joas  
(Wird fortgesetzt)

## Neues Disketten-Laufwerk:

### Gegen alle Zoll-Schranken

Nachdem für Heimcomputer bislang ausschließlich 5¼-Zoll-Floppy-Stationen angeboten wurden, und die kommende Generation der MSX-Heimcomputer auf 3½-Zoll-Laufwerke baut, ist es überraschend, daß sich Sharp jetzt für ein 2,8-Zoll-Laufwerk entschieden hat. Sharp bietet diese Disketten-Station für die Heimcomputer der Serie MZ-700 an, baut sie jedoch nicht selber, so daß damit zu rechnen ist, daß die Station über kurz oder lang auch für andere Heimcomputer angeboten wird.

Die 2,8-Zoll-Disketten bieten je Seite eine Speicherkapazität von 64 KByte und sollen etwa 8 DM kosten. Erstaunlich klein sind die Abmessungen des Laufwerks: Es nimmt bei den MZ-700-Computern den Platz des Kassettenrecorders ein, wobei der Austausch selber vorgenommen werden kann. Das Ergebnis (Bild) darf sich sehen lassen.

Mit zum Lieferumfang gehört eine Diskette, die ein (zum Steuern des Laufwerks) erweitertes Betriebssystem bietet. Es umfaßt 32 KByte und ist ruck, zuck in nur 4 s in den RAM-Speicher der Computer zu laden. Wer will da noch vor Kassettenrecordern geduldig verharren? Sharp betont, daß das neue Betriebssystem zu vorhandenen Basic- und Ma-

schinenprogrammen kompatibel ist. Um sie ein letztes Mal von Band laden zu können (vor dem Speichern auf Diskette), läßt sich der Kassettenrecorder auch parallel zur Disketten-Station betreiben. Nicht zuletzt ist die Preisrelation zwischen der Station und den Computern vernünftig: Sharp empfiehlt für das Laufwerk einen Preis von 750 DM. -ll



**Zwerg-Disketten-Laufwerk:** Nur 15 cm breit, 12,8 cm tief und 6 cm hoch, fügt sich das 2,8-Zoll-Laufwerk fügenlos in die Computer der Serie MZ-700 ein Bild: Sharp

Messen mit dem ZX 81 (3):

## Prüfstand für Kapazitäten

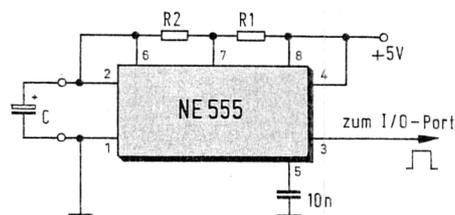
Große Kondensatoren nehmen es mit dem aufgedruckten Kapazitätswert nicht so genau. Besonders deutlich machen das Elektrolytkondensatoren. Computer freilich loten die Kapazität der „dicken Brummer“ bis aufs Mikrofarad genau aus.

Das Schlimmste wäre schon geschafft: Wenn Sie das in Teil 1 der Serie beschriebene Zeit-Meßprogramm eingetippt haben, dann fehlt zur Kapazitätsmessung nicht mehr viel. Lediglich eine Wandler-schaltung ist noch erforderlich und selbstverständlich wieder die PIO-Schnittstelle.

### Die Ladedauer entlarvt Kondensatoren

Die Aufgabe, den Kapazitätswert eines Kondensators in eine Impuls-(Zeit)Dauer umzusetzen, birgt keinerlei Probleme, denn schließlich ist die Lade- bzw. Entladedauer eines Kondensators proportional zu seiner Kapazität. Und was liegt näher als einen Kondensator ständig zu laden und zu entladen: dazu muß er nur das frequenzbestimmende Element eines Oszillators sein.

Für die Oszillatorschaltung eignet sich z. B. das Timer-IC NE 555 oder dessen CMOS-Version ICM 7555. In der



**C-Meßschaltung:** Die Kapazität des Prüflings C bestimmt maßgeblich die Impulsdauer am Ausgang des ICs

typischen Beschaltung des ICs als astabiler Multivibrator wird das Meßobjekt – ein Kondensator – auf die Grenzwerte  $\frac{2}{3}$  und  $\frac{1}{3}$  der Betriebsspannung geladen (Bild). Dabei ist die Frequenz, mit der das geschieht, weitgehend unabhängig vom Wert der Betriebsspannung.

Die beiden Grenzwerte legt ein Spannungsteiler im Timer-IC fest. Wenn die Werte exakt stimmen, gilt für die Ladedauer des Kondensators die Formel:

$$t_L = \ln 2 \times (R1 + R2) \times C = 0,69 \times (R1 + R2) \times C$$

Für die Entladedauer gilt:

$$t_E = 0,69 \times R2 \times C$$

Einleuchtend sind die Formeln, wenn man weiß, daß der Kondensator C über die Widerstände R1 und R2 seitens der Betriebsspannung geladen, aber nur über R2 entladen wird. Zum Entladezeitpunkt legt nämlich das IC intern Anschluß 7 auf Masse.

Der Faktor 0,69 fußt auf den beiden Grenzwerten der Spannung am Kondensator. Interne Komparatoren fragen diese Spannung an Anschluß 2 und 6 ab und leiten beim Erreichen der Grenzwerte die Ladung bzw. Entladung des Kondensators ein.

Sowohl die Ladedauer als auch die Entladedauer sind gemäß der Formeln direkt proportional zur Kapazität des Kondensators. Das bedeutet, daß ein doppelt bzw. dreimal so großer Kapazitätswert eine doppelt oder dreifach so lange Lade- bzw. Entladedauer verursacht. Dies bildet die Grundlage für das Meßverfahren.

Der Ausgang des ICs führt während der Aufladung des Kondensators H-Pegel und während der Entladung L-Pegel.

### Messen per Computer

Nützliche Anwendungen für einen Heimcomputer zu finden, ist gar nicht so einfach. Unsere Serie, die wir übrigens auch für den C 64 planen, zeigt Hobby-Elektronikern einen Ausweg aus der Misere: Nur bei Bedarf wird der Heimcomputer zum Universal-Meßgerät. Das erspart die Anschaffung teurer Spezialmeßgeräte, die ohnehin nur selten gebraucht werden.

Da die Software H-Impulse zur Messung benötigt, muß deshalb die Zeit während der Ladung als Meßgröße dienen. Damit dann ein Kondensator mit einer Kapazität von 1  $\mu$ F z. B. eine Ladezeit von 1 ms aufweist, muß gemäß der Formel für  $t_L$  die Summe der Widerstände R1 und R2 genau 1,44 k $\Omega$  betragen. Um diesen Wert zu erreichen, wählt man am besten für R1 einen 1-k $\Omega$ -Metallfilmwiderstand und für R2 ein 10-Gang-Spindelpotentiometer (1 k $\Omega$ ), das auf 440  $\Omega$  eingestellt wird.

Das Spindelpotentiometer bietet die Möglichkeit zum Kalibrieren der Schaltung mit Hilfe eines Eichkondensators. Dies ist für exakte Kapazitätsmessungen erforderlich, da der Faktor 0,69 nicht bei jedem Exemplar des Timers 555 genau stimmt (Toleranz  $\pm 2$  %). Entscheidend für eine präzise Messung der Kapazität ist jedoch die Temperaturkonstanz des Oszillators. Diese ist mit 90 ppm (ppm: parts per million; Faktor  $10^{-6}$ ) pro Grad Celsius vergleichsweise gut.

Um die Temperaturkonstanz nicht nennenswert zu verschlechtern, sollten die Temperaturkoeffizienten des Widerstands und des Potentiometers möglichst 100 ppm nicht überschreiten. Die CMOS-Version des Timers hat übrigens eine noch bessere Temperaturkonstanz von 50 ppm.

Wählt man die Summe der Widerstände aus R1 und R2 nicht zu 1,44 k $\Omega$ , sondern zu 1,44 M $\Omega$ , dann hat ein Kondensator mit der Kapazität 1 nF eine Ladezeit von 1 ms. Mit der Wandler-schaltung lassen sich also ohne weiteres auch Kapazitätswerte im Bereich von Nano-Farad messen. Das Ausgangssignal der Oszillatorschaltung mit dem Timer 555 ist in jedem Fall computergerecht, d. h. es kann unmittelbar dem Interface-Baustein (Bit B0) des Computers zugeführt werden.

Die Software prägt die Genauigkeit

Das Maschinenprogramm zur Kapazitätsmessung ist identisch mit dem Zeit-Meßprogramm aus FUNKSCHAU 24/1984, Seite 77. Dieses Programm mißt die Impulsdauer (Ladephase) mit einer Auflösung von 1 ms. Dimensioniert man dann die Oszillatorschaltung – wie zuvor beschrieben – so, daß ein 1-µF-Kondensator eine Ladezeit von 1 ms aufweist, lassen sich Kondensatoren auf 1 µF genau messen.

Ändert man die Zahl der Schleifendurchläufe im Zeit-Meßprogramm von 123 auf 12, steigt die Auflösung auf 0,1 ms und es lassen sich Kondensatoren auf 0,1 µF genau messen. In beiden Fällen ist der vom Maschinenprogramm an die Basic-Variable Q übergebene Zählerstand gleichbedeutend mit dem Meßwert. Deshalb ist am Basic-Programm (Heft 24/1984, Seite 77, Bild 3), das das Zeit-Meßprogramm aufruft, eine kleine Änderung vorzunehmen. Der PRINT-Befehl zur Meßwertanzeige muß jetzt so lauten:  
PRINT "C = ";Q;" MIKRO-FARAD".

Hubert Joas/-ll  
(Wird fortgesetzt)

ZX-Softwaretip:

Elegant Verzweigen

Normalerweise werden mit dem Basic der Sinclair-Heimcomputer Verzweigungen mit Hilfe der INKEY\$-Funktion programmiert, z. B.

```
10 IF INKEY$="A" THEN GOTO 480
20 IF INKEY$="B" THEN GOTO 490
...
50 GOTO 10
```

Bei vielen Verzweigungen ist dieses Verfahren umständlich und strapaziert beim Eintippen der Programmzeilen die Geduld des Programmierers. Dann ist es besser, sämtliche IF-INKEY\$-Aufrufe durch eine einzige Anweisung zu ersetzen:

```
10 GOTO 100+10*CODE INKEY$
```

Solange keine Taste gedrückt wird (Code = 0) arbeiten die Computer diese Programmzeile in einem Endloskreislauf ab. Ein Tastendruck führt jedoch zum Sprung in eine Programmzeile, deren

Zeilennummer maßgebend vom Code der gedrückten Taste abhängt. Wird z.B. Taste A gedrückt (Code = 38 beim ZX81), dann verzweigt das Programm zur Zeile 100+10\*38 = 480. Taste B würde zur Zeile 490 verzweigen.

Aus den Codelisten in den Computer-Handbüchern läßt sich schnell ablesen, welche Tastenbetätigungen bei diesem Verfahren sinnvoll sind und welche Zeilennummern damit erreichbar sind. Noch eleganter wird es, wenn die Computer auch melden, daß sie auf eine Eingabe warten, z.B. mit der Zeile

```
99 PRINT "EINGABE?"
```

Diese Meldung am Bildschirm ließe sich nach der Eingabe wieder löschen, wenn der erste Befehl im angesprochenen Programmblock CLS lautet. Hier läßt es sich vorzüglich experimentieren. Eines ist jedoch nicht ratsam, nämlich solche Programme mit einer RENUMBER-Routine neu zu numerieren. Martin Rötter

erstes ist daher die Information in Zeile 10 unterzubringen. Dazu wird mit GOTO 200 eine Eingaberoutine gestartet. Jetzt sind die in Bild 1 unten gezeigten Daten einfach Zeile für Zeile der Reihe nach einzeln einzutippen. Anschließend darf man die Eingaberoutine löschen.

Bild 2 klärt, wie die Ziffern-Daten zustandekommen. Jeder der sieben Punktmatrix-Zeilen ist ein Gewichtungsfaktor zugeordnet. Bei spaltenweiser Betrachtung sind nun lediglich die Gewichtungsfaktoren gesetzter Bildpunkte aufzuaddieren. Der erste Wert für die Ziffer 3 lautet also 2 + 32 = 34, der zweite Wert 1 + 64 = 65 usw.

Nach dem Programmstart mit RUN ist eine achtstellige Zahl einzutippen, die groß am Bildschirm gezeigt wird. Danach verlangt das Programm nach einer neuen Zahl. Maßgebend für die Stellenzahl ist der maximale Wert der Laufvariablen in Zeile 40. Wolfgang Meissner

```
10 REM HIER 50 ZEICHEN EINTIPP
EN
20 INPUT A$
30 CLS
40 FOR I=1 TO 8
50 LET Q=0
60 IF A$(I) < 28 OR CODE E$(I) < 37 THEN PRINT "FALSCH EINGABE"
70 LET Q=Q+A$(I)*5+16514
80 LET I=I+1
90 IF I=8 THEN GOTO 100
100 FOR I=1 TO 7
110 LET C=D/2
120 IF C < 0 THEN GOTO 150
130 LET C=C-D
140 LET M=M+D*7,10+M
150 PRINT "ZIFERN"
160 NEXT I
170 GOTO 10
180 PRINT "EINGABE"
190 INPUT B$
200 PRINT "ZIFERN"
210 PRINT "ZIFERN"
220 PRINT "ZIFERN"
230 PRINT "ZIFERN"
240 PRINT "ZIFERN"
250 PRINT "ZIFERN"
260 PRINT "ZIFERN"
270 PRINT "ZIFERN"
280 PRINT "ZIFERN"
290 PRINT "ZIFERN"
300 PRINT "ZIFERN"
310 PRINT "ZIFERN"
320 PRINT "ZIFERN"
330 PRINT "ZIFERN"
340 PRINT "ZIFERN"
350 PRINT "ZIFERN"
360 PRINT "ZIFERN"
370 PRINT "ZIFERN"
380 PRINT "ZIFERN"
390 PRINT "ZIFERN"
400 PRINT "ZIFERN"
410 PRINT "ZIFERN"
420 PRINT "ZIFERN"
430 PRINT "ZIFERN"
440 PRINT "ZIFERN"
450 PRINT "ZIFERN"
460 PRINT "ZIFERN"
470 PRINT "ZIFERN"
480 PRINT "ZIFERN"
490 PRINT "ZIFERN"
500 PRINT "ZIFERN"
510 PRINT "ZIFERN"
520 PRINT "ZIFERN"
530 PRINT "ZIFERN"
540 PRINT "ZIFERN"
550 PRINT "ZIFERN"
560 PRINT "ZIFERN"
570 PRINT "ZIFERN"
580 PRINT "ZIFERN"
590 PRINT "ZIFERN"
600 PRINT "ZIFERN"
610 PRINT "ZIFERN"
620 PRINT "ZIFERN"
630 PRINT "ZIFERN"
640 PRINT "ZIFERN"
650 PRINT "ZIFERN"
660 PRINT "ZIFERN"
670 PRINT "ZIFERN"
680 PRINT "ZIFERN"
690 PRINT "ZIFERN"
700 PRINT "ZIFERN"
710 PRINT "ZIFERN"
720 PRINT "ZIFERN"
730 PRINT "ZIFERN"
740 PRINT "ZIFERN"
750 PRINT "ZIFERN"
760 PRINT "ZIFERN"
770 PRINT "ZIFERN"
780 PRINT "ZIFERN"
790 PRINT "ZIFERN"
800 PRINT "ZIFERN"
810 PRINT "ZIFERN"
820 PRINT "ZIFERN"
830 PRINT "ZIFERN"
840 PRINT "ZIFERN"
850 PRINT "ZIFERN"
860 PRINT "ZIFERN"
870 PRINT "ZIFERN"
880 PRINT "ZIFERN"
890 PRINT "ZIFERN"
900 PRINT "ZIFERN"
910 PRINT "ZIFERN"
920 PRINT "ZIFERN"
930 PRINT "ZIFERN"
940 PRINT "ZIFERN"
950 PRINT "ZIFERN"
960 PRINT "ZIFERN"
970 PRINT "ZIFERN"
980 PRINT "ZIFERN"
990 PRINT "ZIFERN"
1000 PRINT "ZIFERN"
```

① Demonstrationsprogramm: Die PLOT-Daten für die großen Ziffern holt sich das Programm aus Zeile 10

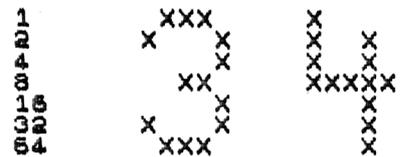
ZX-81-Softwaretip:

Große Ziffern

Zu klein sind die Zeichen, die der ZX 81 am Bildschirm abbildet, wenn ein großer Betrachtungsabstand eingenommen wird. Das kann z. B. bei Zeitanzeigen empfindlich stören. Mit einem kleinen Programm (Bild 1) lassen sich indes auch große Ziffern am Bildschirm zeigen, und zwar als 5x7-Punktmatrix mit einer Punktgröße, die vom PLOT-Befehl bestimmt wird. Auf einem 31-cm-Bildschirm haben die Ziffern somit eine Hö-

he von 4,5 cm. Selbstverständlich läßt sich das Programm auch als Unterprogramm nutzen: Übergabevariable ist dann die Zeichenkette A\$. Die darin enthaltenen Ziffern werden vom Programm groß am Bildschirm dargestellt.

In der gezeigten Form eignet sich das Programm eher für Demonstrationzwecke. Es zeigt achtstellige Zahlen, die man nach einer INPUT-Aufforderung eingetippt hat. Interessant ist, daß mit Zeile 10 so etwas wie eine DATA-Zeile im Programm enthalten ist. Hierin steckt die Information für die Ziffern 0 bis 9, wie sie der PLOT-Befehl braucht. Als



② Datenschlüssel: Mit Hilfe der Gewichtungsfaktoren (links) läßt sich jede Ziffer durch fünf Datenwerte beschreiben

Messen mit dem ZX 81 (4):

## Widerstände bekennen Farbe

Handelsübliche Analog-Multimeter leisten bei der Widerstandsmessung wertvolle Dienste. Bei hohen Widerstandswerten ist die Meßgenauigkeit jedoch bescheiden: Dann sollten Sie den Computer einspringen lassen.

Der Wert eines ohmschen Widerstands wird im allgemeinen durch eine Strom- bzw. Spannungsmessung bestimmt. Alle analogen und digitalen Vielfachinstrumente messen Widerstände nach diesem Prinzip. Es gilt auch für die Widerstandsmessung mit dem Computer, obgleich es dabei nicht offensichtlich ist. Gemessen wird nämlich die Dauer eines Impulses, die wiederum vom Lade- bzw. Entladestrom eines Kondensators abhängt. Dies geschieht in Anlehnung an die Oszillatorschaltung mit dem Timer 555, die bereits in Teil 3 bei der Kapazitätsmessung gute Dienste leistete; *Bild 1* zeigt noch einmal die Prinzipschaltung.

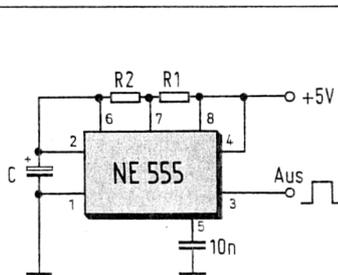
### Die Entladephase führt nicht zum Ziel

Der Kondensator C wird über die Widerstände R1 und R2 geladen sowie über den Widerstand R2 entladen. Wenn man in dieser Schaltung R2 als Meßwiderstand auffaßt, so ist die Entladezeit des Kondensators C proportional zu dessen Widerstandswert.

Diese Überlegung hat jedoch einen Haken: Für  $R_2 = 0$  erhält man nicht die Entlade-Zeitdauer  $t = 0$ , die man eigentlich erwarten würde, sondern eine Zeitdauer, die einem Widerstandswert von etwa  $150 \Omega$  entspricht. Hinter diesem Widerstandswert verbirgt sich der interne Transistor, über den die Entladung des Kondensators erfolgt (siehe Teil 3).

Da der Transistor in Serie zu R2 liegt, verfälscht sein Durchlaßwiderstand nicht nur die Messung bei  $R_2 = 0$ , sondern bei allen Werten von R2. Das wäre noch nicht so schlimm, wenn der Durchlaßwiderstand des Entladetransistors für jeden Wert von R2 konstant wäre. Da dies jedoch nicht der Fall ist, scheidet die Entladephase des Kondensators für eine Präzisionsmessung des Widerstandes R2 aus.

Richten wir unseren Blick also auf die Ladephase des Kondensators. Die Zeitdauer dafür ist proportional zur Summe aus R1 und R2. Darin steckt auf den ersten Blick schon wieder eine Schwierigkeit, da auf diese Weise immer die Summe zweier Widerstände gemessen wird. Wenn man R2 als Meßwiderstand auffaßt, wird stets R1 mitgemessen und umgekehrt. Wir interessieren uns jedoch für die Messung eines Einzelwiderstandes.



① **Meßwandlerprinzip:** Die Widerstände R1 und R2 bestimmen maßgebend das Tastverhältnis des Rechteck-Signals an Pin 3

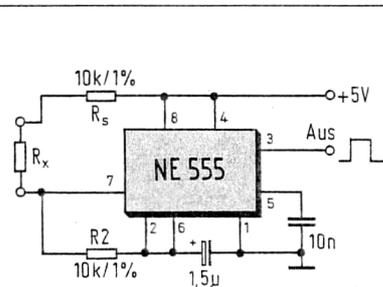
Ohne Software wäre dies tatsächlich ein ernstzunehmendes Problem: Man müßte mit Hilfe eines EXCLUSIV-ODER-Gatters eine digitale Subtraktion zweier Impulse durchführen. Da wir die Messung mit Hilfe des Computers vorhaben, wäre es freilich unklug, diese hardwaremäßige Lösung zu wählen.

### Subtrahieren statt Löten

In Basic- oder in Maschinensprache genügt nämlich schon ein simpler Subtraktionsbefehl, um z. B. R1 seiner Wirkung zu berauben. Mit dieser Überlegung spielt es keine Rolle mehr, daß bei der Ladung des Kondensators zwei Widerstände beteiligt sind: Der zweite Widerstand wird einfach als bekannt vorausgesetzt und durch das Programm vom Meßwiderstand subtrahiert.

Es bleibt jetzt nur noch zu überlegen, welcher der beiden Widerstände am besten die Funktion des Meßwiderstands übernimmt. Um die Entladephase, die für den Meßvorgang eine unnütze „Totzeit“ ist, kurz zu halten, wird die Schaltung gemäß *Bild 2* vorgeschlagen. Hier hat R2 den Wert  $10 \text{ k}\Omega$ , und eine Serienschaltung aus dem Meßwiderstand  $R_x$  und  $R_s = 10 \text{ k}\Omega$  ersetzt R1.

Der  $10\text{-k}\Omega$ -Widerstand in Serie zu  $R_x$  bewirkt, daß für  $R_x = 0$  der Entladetransistor nicht ungeschützt mit der Versorgungsspannung konfrontiert wird. Bei dieser Dimensionierung hat der Ladewiderstand den Wert  $R_x + 20 \text{ k}\Omega$ . Die Ladezeitdauer, die mit Hilfe des Computers gemessen werden soll, beträgt damit  $t_L = 0,69 \times C \times (R_x + 20 \text{ k}\Omega)$ . Der Wert  $0,69 \times C$  bestimmt den Umrechnungsfaktor zwischen Meßzeit und Widerstand.



② **R-Meßwandler:** Die Widerstände  $R_s$  und R2 erzwingen einen Meßfehler, der sich per Software jedoch einfach korrigieren läßt

Eine „glatte“ Umrechnung von 1 k $\Omega$  in 1 ms ergibt sich für C = 1,44  $\mu$ F. Dies ist jedoch ein höchst unüblicher Kapazitätswert, der zudem wegen der Exemplarstreuungen des Timers 555 noch experimentell bestätigt werden müßte. Deshalb ist es besser, man verzichtet in diesem Fall auf eine glatte Umrechnung und korrigiert den Fehler, der beim Einsatz eines 1,5- $\mu$ F-MKC-Folienkondensators entsteht, mit der Software. Bei anderen Kapazitätswerten ist der Korrekturfaktor lediglich so zu wählen, daß bei R<sub>x</sub> = 0 auch der Wert 0 angezeigt wird.

```

10 REM HIER MUSS DAS ZEIT-MESS
PROGRAMM AUS TEIL 1 STEHEN (MASC
HINENCODE)
18 FAST
19 LET Q=USR 16514
20 LET Q=INT (0.966*Q+0.5) -20
21 PRINT "WIDERSTANDSWERT = ";
Q; " KILO-OHM"
22 SLOW
23 IF INKEY$("<>" "C") THEN GOTO 23
24 GOTO 18
    
```

③ **Meßprogramm:** Hier ist die Dimensionierung gemäß Bild 2 berücksichtigt, so daß die Auflösung 1 k $\Omega$  beträgt

hinter dem Listing jedoch ein übliches Eingabeprogramm für die Hexcodes in den Zeilen 1 und 2; Kenner des ZX 81 werden das rasch herausfinden.

Das Programm wird mit RUN gestartet und muß sich dann nach einigen Sekunden mit der Meldung 9/8 zurückmelden. Der Maschinencode befindet sich jetzt ab Adresse 16518 im RAM und die Orgelroutine darf mit RAND USR 16518 aufgerufen werden. Wenn alles in Ord-

## Korrektur per Software

Die komplette Software besteht aus dem Maschinenprogramm für die Messung von Zeiten (siehe Teil 1) sowie einem Basic-Programm. Dieses Basic-Programm führt die Korrekturen durch und bewirkt die Anzeige der Meßwerte auf dem Bildschirm (Bild 3). Zeile 20 übernimmt die Korrektur für den Umrechnungsfaktor und die „Nullpunktverschiebung“.

Selbstverständlich läßt sich die Schaltung auch anders dimensionieren, um die Auflösung bzw. den Meßbereich zu ändern. Der Wert von R<sub>s</sub> darf dabei bis auf 1 k $\Omega$  verringert werden und R2 sollte ebenfalls mindestens einen Wert von 1 k $\Omega$  haben. Für den Kondensator C sind Werte von 10 nF aufwärts zulässig.

Hubert Joas

```

1 LET A$="00230F3EF70BF7FE7EC
A2B0F3EFCC04021E140C405403E7FC
0C04021E540C405403EFDCC04021E54
0C405403EFDCC04021F040C40540
2 LET B$="1803570BF7FE7FC0B3
F2338FB7E9F7AC0024000BF7FE7FC04
310FED3FF4310FE7A18F0ECC2BA60905
058757C80DEC6CBA89462626E8383"
3 LET A=VAL "16518"
4 GOSUB 9
LET A$=A$
LET A=VAL "16574"
5 GOSUB 9
6 STOP
7 FOR N=0 TO 110 STEP 2
10 PORE A+INT (N/2), 16*CODE A$
(N+1)+CODE A$(N+2)-176
11 NEXT N
12 RETURN
    
```

**Orgelprogramm:** Mit Ach und Krach paßt es in die 1-KByte-Version des ZX 81

## Genauigkeit ist Trumpf

Die Taktfrequenz des ZX 81 bestimmt maßgebend die Meßgenauigkeit der Zeit- und Frequenzmessung. Unmittelbar betroffen sind davon bei der Zeitmessung die Zahl der Schleifendurchläufe (siehe Teil 1) und bei der Frequenzmessung der Faktor 89805 (siehe Teil 2).

Den Wert der 3,23-MHz-Taktfrequenz prägt beim ZX 81 ein 6,5-MHz-Keramikschiwinger. Doch der unterliegt Exemplarstreuungen und einer Temperaturdrift, die erst nach Erreichen der Betriebstemperatur (nach etwa 60 min) verschwindet. Während der Erwärmungsphase kann sich die Taktfrequenz um 1000 ppm (Parts per Million) ändern, also um 6,5 kHz. Das entspricht zwar nur einem Meßfehler von 1%, sollte aber bei Präzisionsmessungen nicht vernachlässigt werden. Am besten mißt man deshalb immer mit betriebswarmem Computer. Die im Zeit- und Frequenz-Meßprogramm gewählten Werte gehen ebenfalls davon aus.

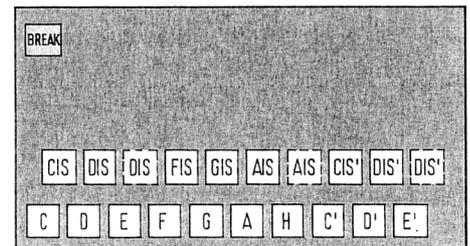
Wer höchste Genauigkeit anstrebt, muß noch die Exemplarstreuungen des Keramikschwingers berücksichtigen. Am einfachsten geschieht dies, indem man ein Signal mit genau bekannter Impulsdauer bzw. Frequenz mißt. Weicht das Ergebnis vom tatsächlichen Wert ab, ist die Zahl der Schleifendurchläufe bei der Zeitmessung bzw. der Faktor bei der Frequenzmessung so zu ändern, daß der richtige Wert angezeigt wird. Für die meisten Meßaufgaben dürfte dieser Feinabgleich jedoch nicht nötig sein.

ZX-81-Software:

## Miniorgel

Machen Sie Ihren ZX 81 ohne Zusatz-Hardware zu einer Miniorgel. Ohne Zusatz-Hardware soll heißen, daß keinerlei Interfaceschaltungen zur Tonerzeugung nötig sind, wohl aber ein empfindlicher NF-Verstärker, der das Tonsignal kräftig verstärkt. Quelle der Orgeltöne ist dabei der MIC-Ausgang des ZX 81.

Mit List und Tücke wurde das Programm (Bild) so zurechtgestutzt, daß es gerade noch in das RAM der ZX-81-Grundversion hineinpaßt. Würden z. B. die Programmzeilen 3 und 6 der Variablen A die Werte direkt zuweisen (ohne die speicherplatzsparende VAL-Funktion), wäre die RAM-Kapazität bereits überschritten. Im Grunde verbirgt sich



**Tastenbelegung:** Unten die Stammtöne, oben die Halbtöne. Taste 1 ermöglicht den Programmabbruch

nung ist, muß nun ein Tastendruck in der untersten Tastenreihe einen Stammton erzeugen, ein Tastendruck in der darüberliegenden Tastenreihe einen Halbton (Bild 2). Ein Drücken der Taste 1 bricht das Programm ab. Auch am Bildschirm machen sich die Aktivitäten des Programms bemerkbar.

Für Leser unserer Serie „Klartext für den ZX 81“ noch einige Tips zum Programmaufbau: Zwischen den Adressen 16518 und 16593 wird die Tastatur abgefragt und der gedrückten Taste ein Wert aus einer Code-Tabelle zugewiesen. Abhängig von diesem Wert erzeugt das Programm von Adresse 16594 bis 16609 den gewünschten Ton. Die Code-Tabelle ist zwischen Adresse 16610 und 16629 abgelegt. Ein Ändern dieser Codes hat Einfluß auf die Tonhöhe. Juraj Matus/-ll

## ZX-81/ZX-Spectrum-Hardwaretip:

# Joystick für Zwei

Genauer gesagt geht es in diesem Beitrag um ein Interface, an das sich zwei Joysticks anschließen lassen. Damit können dann Spielfiguren am Bildschirm, je nach Joystick, in vier oder acht Himmelsrichtungen gelenkt werden.

Hinter einem Joystick-Interface verbirgt sich nichts anderes als ein Eingabeport, der, wenn er adressiert wird, seine Eingangsdaten auf den Datenbus legt. Adressieren heißt, wie immer, daß ein Baustein nur dann freigegeben wird, wenn eine ganz bestimmte Adresse auf dem Adreßbus liegt.

### Die Hardware ist schnell durchschaut

In unserem Fall wird ein „bidirektionaler Bustreiber“ 74LS245 freigegeben (Bild 1). L-Pegel an Pin 1 dieses ICs legt

die Datenflußrichtung fest: hier von den Joysticks zum Datenbus.

Freigegeben wird der Bustreiber mit L-Pegel an seinem Enable-Eingang (Pin 19). Sobald das der Fall ist, reicht das IC, bildlich gesprochen, die Eingangsdaten zum Datenbus weiter. Sind beide Joysticks in Ruhelage, dann führen alle acht Leitungen L-Pegel, d. h. auf dem Datenbus liegt das Datenwort 0. Dafür sorgen die 4,7-k $\Omega$ -Widerstände.

Die Joysticks sind sogenannte digitale Modelle, die im Versandhandel preisgünstig angeboten werden. Im Fuß dieser Joysticks sind je vier Tast-Schalter (Schließer) untergebracht. Kippt man nun den Steuerknüppel in eine der vier Haupt-Himmelsrichtungen, dann wird

```
000 1 REM 000000000000000000000000
10 FOR F=16522 TO 16539
20 INPUT F
30 POKE F,F
40 NEXT F
```

② **ZX-81-Eingabeprogramm:** Die im Text genannten 26 Codes des Maschinenprogramms werden mit diesem Programm in der REM-Zeile untergebracht

```
10 CLEAR 32573
20 DATA 33,62,127,219,63,6,8,3
0,0,203,39,203,19,115,35,16,246,
201
30 FOR f=32582 TO 32599: READ
a: POKE f,a: NEXT f
```

③ **Spectrum-Eingabeprogramm:** Hier sind die Maschinencodes bereits in der DATA-Zeile enthalten. Das Programm speichert sie dann ab Adresse 32582

jeweils einer dieser Schalter geschlossen.

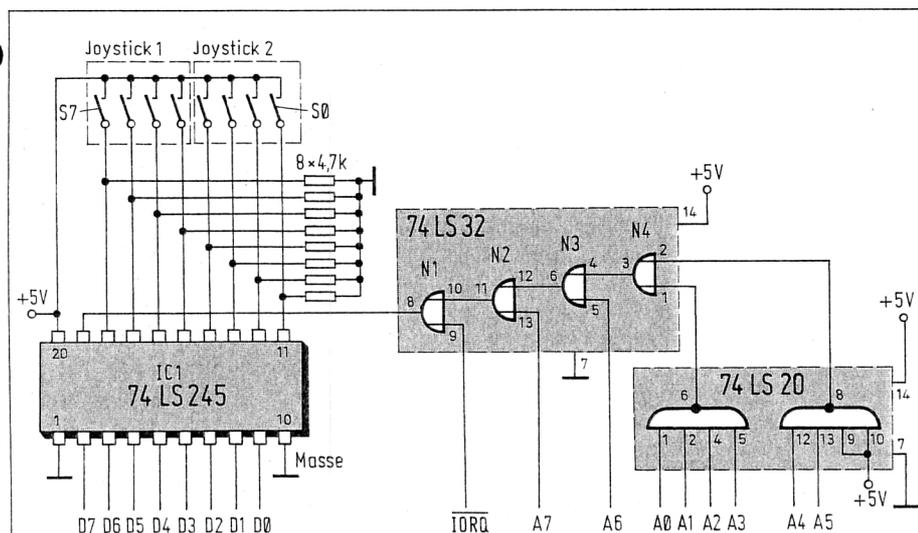
Einige Joysticks sind so konstruiert, daß zusätzlich noch vier Zwischenwerte möglich sind. Dabei werden dann jeweils zwei Schalter geschlossen. Auch diese Modelle sind geeignet, da das Interface die Zwischenwerte an den Computer weitermeldet. Das ist ein großer Vorteil gegenüber der „Tastatureingabe“, die normalerweise keine Zwischenwerte (gleichzeitiges Betätigen zweier Tasten) registriert, wenn nicht die Systemvariable LAST-K abgefragt wird.

Gemäß dem Schaltbild sind die Joysticks so an das Interface angeschlossen, daß ein geschlossener Schalter H-Pegel auf die betroffene Eingangsleitung legt. Mit einem L-Impuls an Pin 19 (IC 1) wird die momentan gültige Pegelverteilung auf den acht Eingangsleitungen auch auf den Datenbus übernommen.

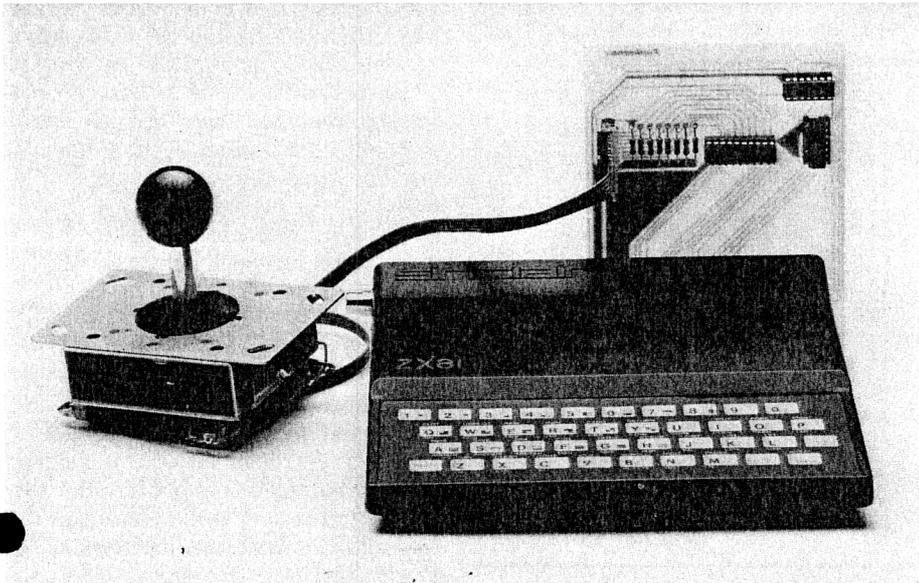
Wie kommt nun dieser L-Impuls zustande? Da das Interface mit dem Eingabe-Befehl in a, (x) der Z-80-CPU abgefragt wird, kann das  $\overline{\text{IORQ}}$ -Signal, das einen solchen Befehl immer begleitet, die Freigabe von IC 1 übernehmen. Ein Adreßdecoder muß lediglich dafür sorgen, daß der  $\overline{\text{IORQ}}$ -Impuls IC 1 nur dann erreicht, wenn die Adresse des Interfaces auf dem Adreßbus liegt.

In der gezeigten Beschaltung des Adreßdecoders hat die Interface-Adresse den Wert 63. Bis auf A6 und A7 führen dabei alle niederwertigeren Adreßleitungen H-Pegel, so daß beim ZX 81 keine Störungen zu befürchten sind (siehe Heft 14/1984, Seite 61).

Da ein ODER-Gatter nur dann L-Pegel am Ausgang führt, wenn beide Eingänge gleichzeitig auf L-Pegel liegen, ist auch



① **Joystick-Interface:** Bei einem L-Impuls an Pin 19 (IC 1) wird die von den Joysticks bestimmte Pegelverteilung auf den acht Eingangsleitungen zum Datenbus weitergegeben. Der L-Impuls ( $\overline{\text{IORQ}}$ ) wird vom Adreßdecoder (rechter Schaltenteil) bei Adresse 63 über N1 durchgelassen



**Joysticks bringen Bewegung auf den Bildschirm.** Je nach Joystick lassen sich Figuren in vier oder in acht Richtungen über den Schirm jagen

Foto: Neu

mit PEEK abgefragt und ausgewertet werden.

Beim ZX 81 wird das Maschinenprogramm in einer 26 Zeichen langen REM-Zeile am Programmmanfang untergebracht. Da die ersten acht Bytes für die Schalter reserviert sind, müssen die folgenden Dezimalcodes ab Adresse 16522 mit dem Eingabeprogramm (Bild 2) geladen werden:

33, 130, 64, 219, 63, 6, 8, 30, 0, 203, 39, 203, 19, 115, 35, 16, 246, 201

Bild 3 zeigt die Eingabe für den 16-KByte-Spectrum.

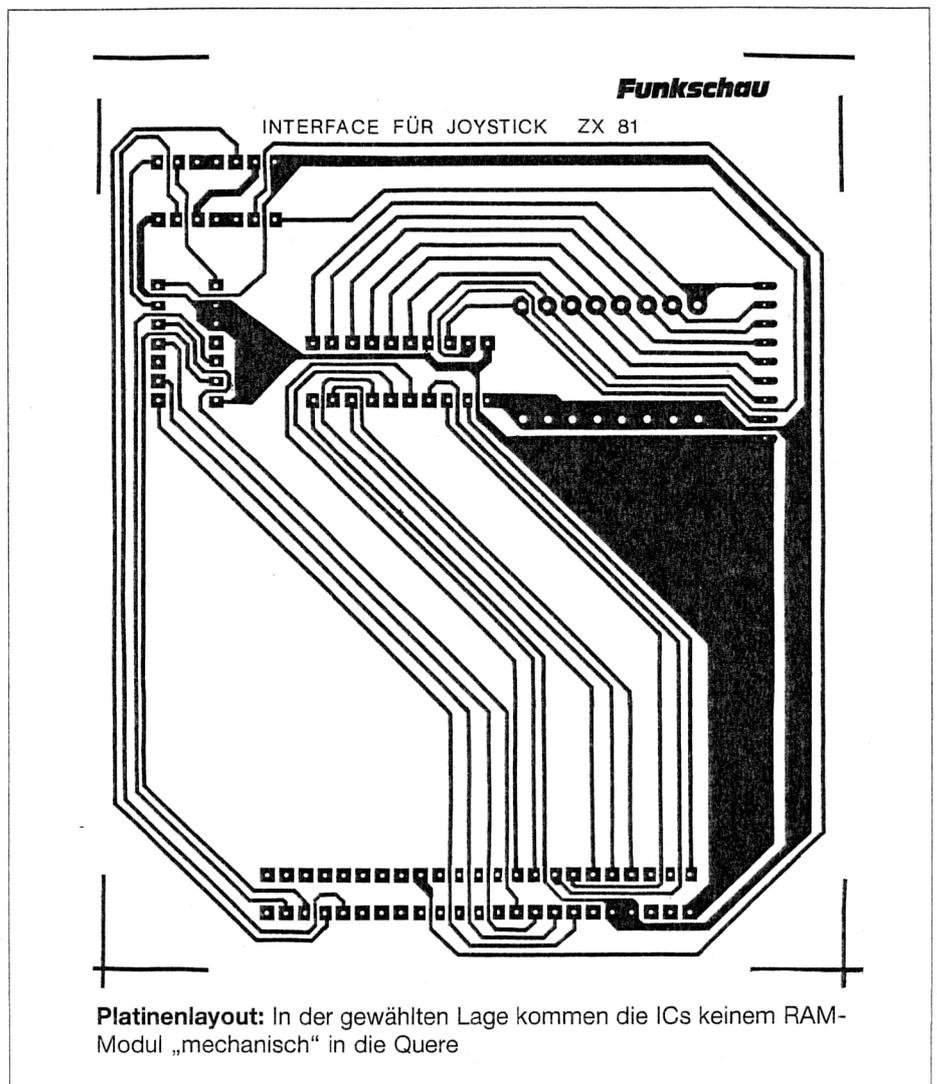
Das Demonstrationsprogramm in Bild 4 ruft das Maschinenprogramm auf und meldet fortwährend den aktuellen Inhalt der acht „Schalter-Speicherplätze“. Da die Auswertung in Basic erfolgt ist die Reaktionsgeschwindigkeit nicht besonders hoch. Wird nur ein Joystick abgefragt (FOR F = 0 TO 3) steigt das Tempo merklich.

die Bedeutung des Gatters N1 klar: Es läßt den  $\overline{\text{IORQ}}$ -Impuls erst passieren, wenn die richtige Adresse anliegt, der Adreßdecoder also ebenfalls einen L-Impuls liefert.

Soweit die Hardware, die in dieser Form prinzipiell für jeden Computer mit einer Z-80-CPU geeignet ist. Abweichungen kann es schlimmstenfalls bei der Interface-Adresse geben, sofern das Betriebssystem des Computers bereits die Adresse 63 selber verwendet. Selbstverständlich ist es auch zulässig, nur einen Joystick anzuschließen und die übrigen Eingänge mit Tast-Schaltern, B. einem „Feuerknopf“ zu belegen. Und wer bereits eine 8-Bit-Parallelschnittstelle hat, der braucht lediglich die Dateneingänge über 4,7-k $\Omega$ -Widerstände auf Massepotential zu ziehen.

## Ohne Software geht es nicht

Da beim ZX 81 kein Basicbefehl zur Abfrage des Interfaces bereitsteht, muß ein Maschinenprogramm diese Aufgabe übernehmen. Nach dem Start des Programms ordnet es jedem Tast-Schalter der Joysticks einen Speicherplatz (Adresse) im RAM zu. In den jeweiligen Speicherplatz wird anschließend der Wert 1 geladen, wenn der zugeordnete Schalter bei der Abfrage geschlossen war oder der Wert 0, wenn der Schalter offen war. Der Inhalt der Speicherplätze kann dann z. B. von einem Basic-Programm



```

10 RAND USR 16522
30 PRINT AT 0,0;
40 FOR F=0 TO 7:
50 PRINT PEEK (16514+F)
60 NEXT F
GO TO 10

10 RANDOMIZE USR 32582: PRINT
AT 0,0;
20 FOR f=0 TO 7: PRINT PEEK (3
2574+f): NEXT f: GO TO 10
    
```

④ **Demonstrationsprogramm:** Das Programm meldet für jeden Joystick-Schalter, ob er geschlossen (1) oder offen ist (0). Oben die ZX-81-, unten die Spectrum-Version

Vom Maschinenprogramm (Bild 5) wird zuerst die Adresse des ersten der acht Schalter-Speicherplätze mit *ld hl, 16514* bzw. beim Spectrum mit *ld hl, 32574* ins hl-Registerpaar gebracht. Dieser Speicherplatz soll mit dem höchstwertigen Bit (Schalter S7) des vom Inter-

Adresse	Code	Assembler
16500	33	
16501	130	
16502	64	ld hl, 16514
16503	219	
16504	63	in a, (63)
16505	8	
16506	8	ld b, 8
16507	30	
16508	30	ld e, 0
16509	30	
16510	203	sla a
16511	203	
16512	19	rl e
16513	115	ld (hl), e
16514	35	inc hl
16515	16	
16516	246	djnz DIS
16517	201	ret

⑤ **Abfrageprogramm:** Den Joystick-Schaltern zugeordnete Speicherplätze werden mit 1 oder 0 geladen, je nachdem, ob der betreffende Schalter geschlossen oder offen war

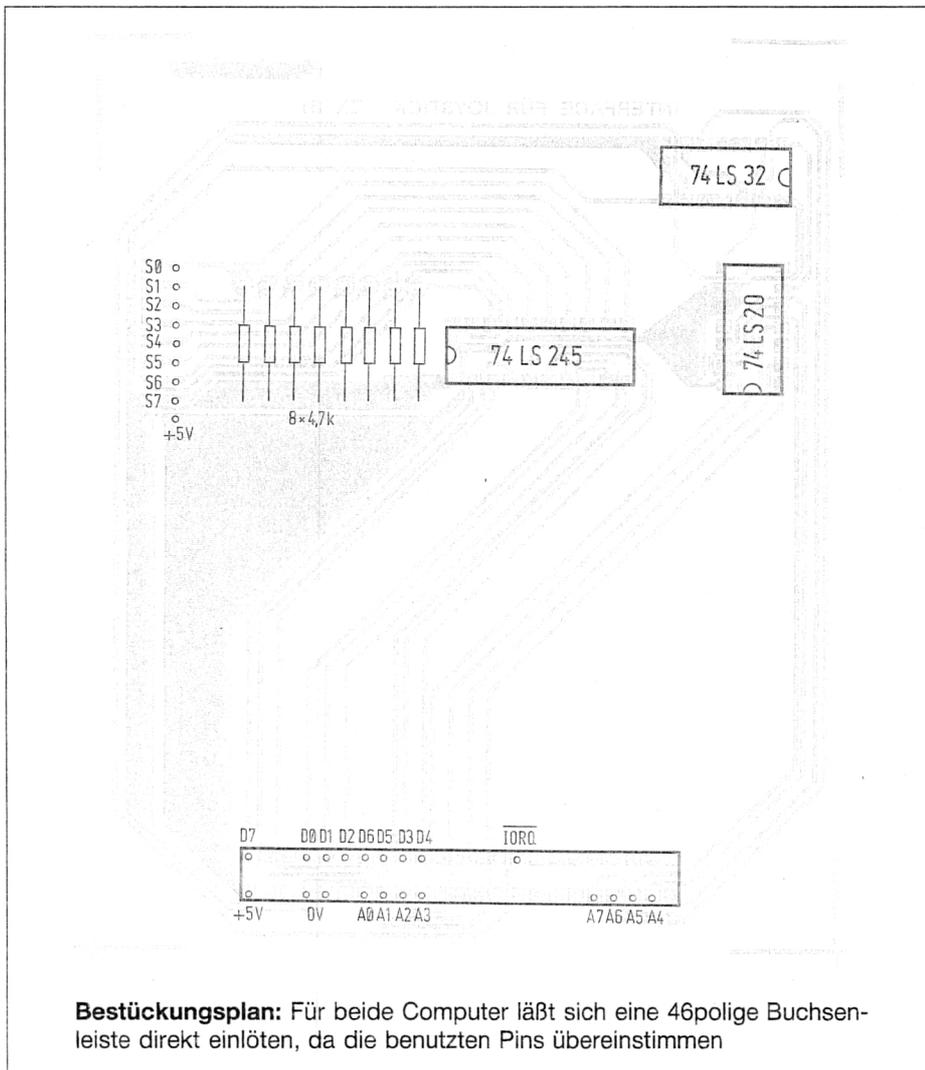
face gelieferten Datenwortes geladen werden. Dazu wird das Datenwort mit in

a, (63) erst einmal in den Akku gebracht und anschließend mit *ld b, 8* das b-Register als Schleifenzähler gestartet.

Der nächste Befehl *ld e, 0* löscht das e-Register. Dann wird mit *sla a* das höchstwertige Bit des Akkus in das Carry-Flag geschoben und mit *rl e* gleich weiter ins e-Register verfrachtet. *ld (hl), e* lädt daraufhin den Inhalt des e-Registers in den ersten Schalter-Speicherplatz mit der Adresse 16514.

Nun wird mit *inc hl* der nächste Schalter-Speicherplatz angepeilt, der das nächstniedrigere Bit (Schalter S6) aufnehmen soll. Die Sprunganweisung *djnz DIS* verzweigt daher zum Befehl *ld e, 0*, solange der Schleifenzähler (b-Register) nicht auf 0 steht. Erst wenn das der Fall ist, bewirkt der letzte Befehl *ret* den Rücksprung ins Basic-Programm, wo jetzt eine Auswertung stattfinden kann.

Martin Müller-II



**Bestückungsplan:** Für beide Computer läßt sich eine 46polige Buchsenleiste direkt einlöten, da die benutzten Pins übereinstimmen

## ZX-81-Softwaretip:

# Wiedergewinnen von Bytes

Wenn der Speicherplatz knapp wird, ist jedes Mittel recht, Bytes wiederzugewinnen. So einfach, daß man es gerne übersieht, ist dabei folgendes Verfahren: Merkt man, daß der Speicherplatz knapp wird, ist das (möglicherweise noch unvollständige) Programm erst einmal zu starten.

Dabei werden allen erreichten LET-Anweisungen die definierten Werte zugewiesen und in den Variablenspeicher übernommen. Daraufhin sind die LET-Anweisungen aber überflüssig. Man darf sie löschen, was Platz im Programmspeicher schafft und das Weiterarbeiten ermöglicht. Grundsätzlich darf das Programm aber jetzt nur noch mit GOTO gestartet werden, weil sonst die Variablenzuweisung verlorengeht. Ein Beispiel mag das veranschaulichen:

```

10 LET A$="FUNKSCHAU"
20 PRINT A$
    
```

Wird das Programm gestartet, danach Zeile 10 gelöscht und das Programm nochmals, aber mit GOTO 20 aufgerufen, so wird wieder der Text ausgegeben. Der Gewinn an freiem Speicherplatz beträgt schon bei diesem kurzen Beispiel immerhin 20 Byte.

Paul Webranzit

ZX-81-Hardwaretip:

## Lichtgriffel

Die Entwickler des ZX 81 dachten nicht im Traum daran, dem Computer-Winzling einen Lichtgriffel zu spendieren. Wir holen hier das Versäumte – so gut es geht – nach.

Die Z-80-CPU im ZX 81 muß ganz schön schuften, denn außer den üblichen Aufgaben einer CPU muß sie noch den Bildaufbau wahrnehmen. Einen Videoprozessor für den Bildaufbau – fast alle anderen Heimcomputer haben so ein Spezial-IC – kennt der ZX 81 nicht. Das macht es problematisch, an dem kleinen Sinclair-Computer einen Lichtgriffel zu betreiben.

### Argusauge für den ZX 81

Für einen Computer ist ein Lichtgriffel gewissermaßen ein Auge, das unentwegt auf den Bildschirm starrt. Dabei ist aber stets nur der kleine Bildpunkt im Blickfeld, auf den der Anwender den Lichtgriffel gerade richtet. Eine trickreiche Elektronik gepaart mit Software sorgt dann dafür, daß der Computer die Position (Bildkoordinaten), auf die der Lichtgriffel deutet, erkennt. Damit kann der Computer z. B. an dieser Position

einen Bildpunkt setzen oder sogar eine Kurve ziehen, die brav der Bewegung des Lichtgriffel folgt.

Andererseits kann ein Computer an genau definierten Stellen des Bildschirms auch Befehlswoorte plazieren. Tippt man so ein Wort mit den Lichtgriffel an, „weiß“ der Computer genau, welches Wort gemeint ist und er kann den Befehl ausführen. Bei den Heimcomputern von Thomson sind auf diese Weise Befehlseingaben ohne einen einzigen Tastendruck möglich!

Der ZX-81-Lichtgriffel ist freilich eine Notlösung, denn sein Leistungsvermögen orientiert sich an dem, was beim ZX 81 machbar ist. So muß man sich damit abfinden, daß der Lichtgriffel nur in vertikaler Richtung verschiedene Positionen sicher ausmachen kann. Wird er waagrecht über den Bildschirm geführt, versagt die Positionserkennung. Um die Ursache dieser schmerzlichen Einschränkung zu verstehen, ist ein kurzer Ausflug in die Fernsehtechnik nötig.

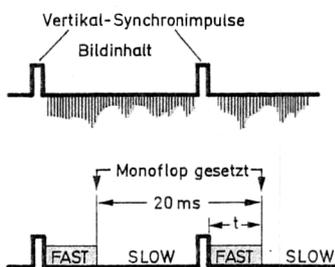
Eine Zeitmessung verrät die Position

In jeder Sekunde baut ein Fernsehgerät 50 sogenannte Halbbilder am Bildschirm auf. Den Beginn eines Halbbildes signalisiert ein Vertikal-Synchronimpuls, der vom ZX 81 stets zum richtigen Zeitpunkt ins Bildsignal eingefügt wird (Bild 1 oben).

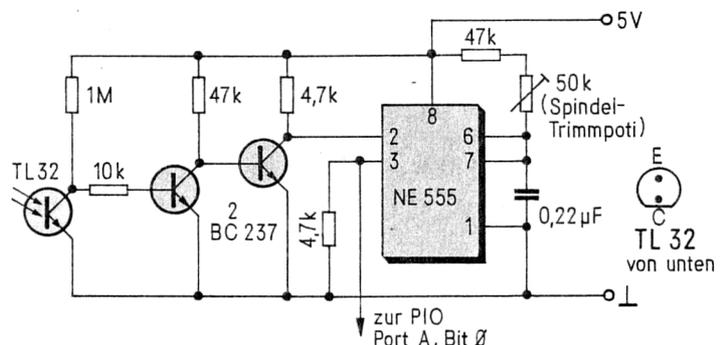
Nach einem Vertikal-Synchronimpuls beginnt also der Elektronenstrahl – genauer der von ihm hervorgerufene Leuchtfleck – von oben nach unten damit, zeilenweise über den Bildschirm zu huschen, bis er das rechte untere Bildeck erreicht hat. Dann leitet ein weiterer Vertikal-Synchronimpuls den nächsten Bildaufbau ein.

Ein auf den Bildschirm gerichteter Lichtgriffel registriert nun, wann der Leuchtfleck am lichtempfindlichen Sensor des Lichtgriffels vorbeikommt. Jetzt muß man nur noch die Zeitdauer bis zum Auslösen des nächsten Vertikal-Synchronimpulses messen. Dieser Wert ist dann ein Maß für die Position des Lichtgriffels am Bildschirm. So weit so gut, nur ist beim ZX 81 die Messung der Zeitdauer mit Komplikationen verbunden.

Immerhin ist der Computer so „freundlich“, der Systemvariablen FRAMES (Adressen 16436 und 16437) die Aussendung eines Vertikal-Synchronimpulses zu melden, indem der Wert der Systemvariablen jeweils um 1 verringert wird. Durch Kontrollieren des Wertes läßt sich so der Referenzzeitpunkt für die Messung einfach finden.



① **Fernsehsignale:** Die Vertikal-Synchronimpulse im Videosignal dienen als Bezugspunkt für eine Zeitmessung im FAST-Modus



② **Lichtgriffel-Elektronik:** Die Leitungen zum Kollektor des Foto-transistors sollten möglichst kurz sein

```

10 REM ANSTELLE DIESES TEXTES
HIER S5 BELIEBIGE ZEICHEN Z.B. A
EINTIPPEN
100 LET A=15514
110 PRINT AT 21,0;A,
120 INPUT X
130 POKE A,X
140 PRINT X
150 LET A=A+1
155 SCROLL
167 SCROLL
160 IF A<16565 THEN GOTO 110
170 STOP
200 PRINT AT 0,0;"■"
210 PRINT AT 21,0;USR 15514;" "
215 REM SCHLEIFE UERRINGERT DAS
BILD FLACKERN BEI FAST-UMSCHALT.
220 FOR T=0 TO 10
230 NEXT T
240 GOTO 200

```

15514:	62	207	211	247	62	1
15520:	211	247	219	231	254	1
15522:	194	136	64	205	168	64
15532:	205	35	15	219	231	254
15538:	1	194	162	64	3	195
15544:	151	64	197	205	43	15
15550:	193	201	1	0	0	33
15556:	52	64	125	66	185	202
15562:	175	64	201			

③ **Testprogramm:** Bis Zeile 170 das Eingabeprogramm für die unten gezeigten Maschinencodes; anschließend die eigentliche Testroutine

Für die Zeitmessung muß der ZX 81 allerdings in den FAST-Modus gebracht werden, weil nur dann sichergestellt ist, daß die Messung nicht durch den Bildaufbau unterbrochen wird. Da die CPU des ZX 81 auch den Bildaufbau wahrnehmen muß, würde sie alle 20 ms, möglicherweise gerade während der Zeitmessung, das dazu erforderliche Programm rigoros unterbrechen. Meßfehler wären demnach unabwendbar, wenn der ZX 81 die Messungen im SLOW-Modus vornimmt. Doch im FAST-Modus sendet der Computer keine Vertikal-Synchronimpulse mehr aus und kümmert sich auch nicht um die Systemvariable FRAMES!

Jetzt hilft uns ein Trick weiter: Registriert der Lichtgriffel den vorbeihuschenden Leuchtfleck, setzt er ein Mo-

```

4052 LD A,207 ;PIO initialisieren
4054 OUT 247,A ;
4056 LD A,001 ;Port A = Eingang
4058 OUT 247,A ;
405A IN A,231 ;Port-Abfrage
405C CP 001 ;Monoflop gesetzt?
405E JP NZ,16522 ;falls MF nicht gesetzt
4060 CALL 16552 ;
4062 CALL 03875 ;FAST-Modus
4064 IN A,231 ;Port-Abfrage
4066 CP 001 ;Monoflop noch gesetzt?
4068 JP NZ,16546 ;falls MF nicht mehr ges.
406A INC BC ;bc = bc + 1
406C JP 16535 ;neue Port-Abfrage
406E PUSH BC ;bc retten
4070 CALL 03883 ;SLOW-Modus
4072 POP BC ;bc holen
4074 RET ;Rücksprung Basic
4076 LD BC,00000 ;bc zurücksetzen
4078 LD HL,16436 ;FRAMES abfragen
407A LD A,(HL) ;aktueller Wert in a
407C LD B,(HL) ;
407E CP 0 ;
4080 JP D ;FRAMES verändert?
4082 JP Z,16559 ;Rücksprung
4084 RET ;

```

④ **Assembler-Listing:** Die Adressierung der PIO orientiert sich an der „entfesselten PIO“ aus Heft 14/1984 (Ausgang Y 7 des Adreßdecoders)

noflop, das zuvor auf eine Kippzeit von rd. 20 ms eingestellt wurde (Bild 1, unten). Der nächste Vertikal-Synchronimpuls versetzt den ZX 81 in den FAST-Modus (per Programm) und zugleich beginnt die Zeitmessung. Sie dauert so lange, bis das Monoflop in seine Ausgangslage „zurückkippt“; anschließend wird wieder der SLOW-Modus aktiviert.

## Software statt Sehnerv

Die Zeitmessung basiert darauf, daß der Computer über den PIO-Port (siehe Heft 3/1984) feststellt, ob das Monoflop noch gesetzt ist. So lange das der Fall ist, inkrementiert er das bc-Registerpaar (Zähler). Leider dauert bereits einer dieser Schleifendurchläufe zu lange (etwa 20 µs), um horizontale Verschiebungen des Lichtgriffels in definierte Zählerstände umzumünzen. Eindeutig voneinander abweichende Zählerstände gibt es erst bei vertikaler Verschiebung des Lichtgriffels.

Die Schaltung des Lichtgriffels (Bild 2) ist nach eigenem Ermessen in ein Gehäuse zu quetschen, wobei die Öffnung

Preisbrecher:

## Akustikkoppler – auch für Btx

Vor gar nicht langer Zeit blühte noch ein „grauer Markt“ für Akustikkoppler (Geräte ohne FTZ-Nummer), denn Modelle die den Segen der Post hatten, waren sündhaft teuer. Heute gibt es FTZ-geprüfte Akustikkoppler schon für weniger als 300 DM. Diese Modelle ermöglichen die Datenfernübertragung übers Telefonnetz mit einer Datenrate von 300 Baud.

Das kann auch der knapp 400 DM teure Akustikkoppler AK 2000 S, der von der Firma GVM, Düsseldorf, angeboten wird. Doch dieser bietet noch mehr: Er kann mit 1200/75 Baud sowohl senden als auch empfangen (Semi-Duplex mit Hilfskanal). Und damit läßt sich außer dem sonst üblichen Abfragen von Telefon-Mailboxen jetzt auch der Zugriff auf Datex-P bewerkstelligen.

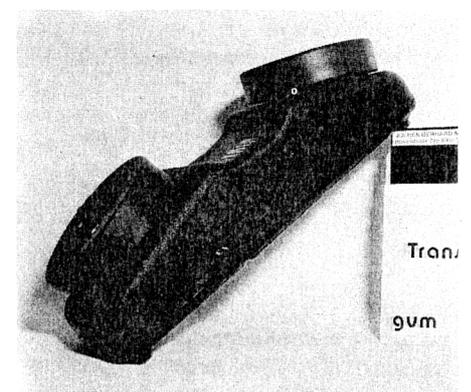
Die Zulassungsnummer für den AK 2000 S erlaubt es auch, ihn beim Btx-

für den Sensor z. B. 5 mm Durchmesser haben darf. Wichtig ist, daß auf den Sensor möglichst kein Fremdlicht fällt. Mit dem Spindel-Potentiometer wird die Kippzeit des Monoflops (NE 555) eingestellt.

Angeschlossen wird der Lichtgriffel an den PIO-Port, der auch die Stromversorgung übernehmen kann. Jetzt darf man das Testprogramm (Bild 3) eintippen und mit RUN starten. Nun sind die in Bild 3 unten gezeigten Maschinencodes einzugeben. Anschließend ist das Programm mit RUN 200 erneut zu starten. Das linke obere Bildeck zeigt jetzt ein schwarzes Quadrat.

Will es nicht auftauchen, ist die Umgebungshelligkeit zu groß. Mit dem Lichtgriffel tippt man nun neben dieses Quadrat und verstellt das Potentiometer so, daß unten am Bildschirm der Wert 1 eingblendet wird. Dies ist der Zählerstand des bc-Registerpaares, der vom Maschinenprogramm über den USR-Aufruf automatisch ins Basic übernommen wird. Abhängig von diesem Zählerstand, der bei vertikaler Bewegung des Lichtgriffels heftig in Bewegung gerät, kann man dem ZX 81 jetzt irgendwelche Tätigkeiten (z. B. PLOT-Anweisungen) zuteilen.  
Heinrich Töws/-ll

Betrieb anstelle des gemieteten Post-Mo-dems zu verwenden. Dabei kann der Akustikkoppler mit allen Btx-Decodern zusammenarbeiten, die eine serielle RS-232-C-Schnittstelle haben. -ll



**Akustikkoppler auch für Btx:** Mit einem Preis von knapp 400 DM ist das Gerät erstaunlich preisgünstig

ZX 81 à la carte

# Immer richtig temperiert

Komfortable Heizungsregelung spart Kosten

Nicht jedes Zimmer einer Wohnung muß den ganzen Tag über beheizt werden. Wie schön wäre es, wenn das Bad in der Früh und das Wohnzimmer zum Feierabend wohltemperiert wären. Die Bauanleitung, die für solchen Komfort sorgt, gewann den 2. FUNKSCHAU-Preis in der Kategorie „Nachbausichere Schaltung“.

Eine der wirklich sinnvollen Anwendungen von Heimcomputern besteht in der selbsttätigen Ausführung von Steuer- und Regelaufgaben, wie z. B. bei der Regelung einer Heizung. Bislang existierende Bauvorschläge beziehen sich jedoch ausschließlich auf eine Optimierung der Brennersteuerung bzw. Regelung der Vorlauftemperatur. Für die Vielzahl von Mietwohnungen, mit den üblichen Zentralheizungen, sind diese Regelungen allerdings uninteressant. Was bisher fehlte, war eine weitere, autonome Regelung der einzelnen Heizkörper nach einem selbst bestimmbar, individuellen Programm.

Diese Bauanleitung zeigt eine Lösungsmöglichkeit durch konsequente Ausnutzung des ZX 81, der für diese Aufgabe ideal geeignet ist. Die im folgenden beschriebene Regelung eignet sich

für alle Heizkörper mit Thermostatventilen. In die Thermostatkörper werden nachträglich „Heizwiderstände“ eingebaut, die durch Erwärmung dem Thermostaten eine höhere Temperatur vortäuschen. Auf diese Weise wird jeder Heizkörper auch elektrisch steuerbar, ohne daß man installationsmäßig in die Heizungsanlage eingreifen muß.

## Wärme nach Zeitplan

Das Programm liefert eine Temperaturregelung kombiniert mit einer Zeitsteuerung (getrennt für vier Räume), eine Echtzeituhr mit Datum – durch Akkuvorsorgung bei Netzausfall gesichert – sowie die Möglichkeit einer automati-

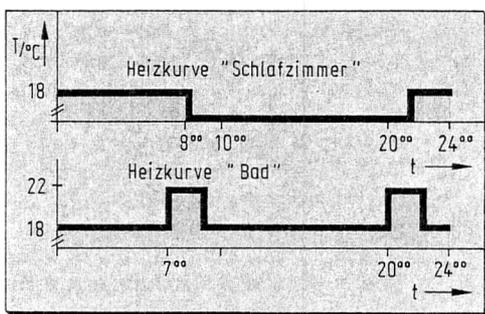
schen Wochenend-Umschaltung. Ein komplettes Listing dazu, bekommen Sie beim Franzis-Software-Service.

Die notwendige Hardware ist minimal: Sie wird auf zwei kleinen Platinen aufgebaut, die zusammen aus einer Europakarte hergestellt werden können.

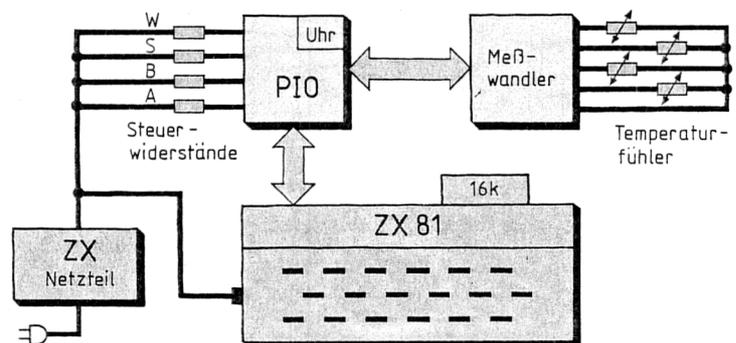
Die Grundidee besteht darin, die Heizzeiten jedes Heizkörpers der Nutzungshäufigkeit des Raumes anzupassen. Da alle Räume unterschiedlich genutzt werden, haben sie auch unterschiedlichen Temperaturbedarf. Dies bedeutet, daß man jedem Zimmer eine „Heizkurve“ (Bild 1) zuordnen kann. Das Schlafzimmer braucht tagsüber nicht geheizt zu sein, sollte nachts aber auf 18 °C gehalten werden. Das Bad dagegen soll morgens und abends schön warm sein.

Das Heizungsprogramm ermöglicht die Steuerung von vier Räumen (z. B. Schlafzimmer, Wohnzimmer, Bad, Arbeitszimmer) mit bis zu drei Temperaturveränderungen je Tag. Weiterhin ist eine Grundtemperatur einzugeben, die bei nicht programmierten Zeiten als Standardwert gilt. Ein internes Rechenprogramm ermittelt außerdem den momentanen Wochentag und schaltet am Wochenende automatisch auf eine höhere Grundtemperatur um. Weiterhin lassen sich mit einem Befehl sämtliche Heizkörper ein- oder ausschalten. Auf dem Bildschirm werden stets die aktuellen Werte geschrieben: Uhrzeit, Datum, Wochentag, Solltemperaturen, Isttemperaturen, Status der Heizkörper.

Die Basis bildet ein ZX 81 mit 16 K RAM (Bild 2). Über den Adreß-, Daten- und Kontrollbus ist eine Ein-/Ausgabeschnittstelle angeschlossen. Diese Platine liefert die Steuerspannungen für die Thermostate, kommuniziert mit dem Uhrenbaustein (serieller I<sup>2</sup>C-Bus) und liest die von den Temperatursensoren gelieferten Werte über die Meßwandlerplatine ein.



① Heizkurven: Nicht alle Räume müssen den ganzen Tag „voll“ beheizt werden



② Das Blockschaftbild zeigt den Aufbau der Heizungsregelung

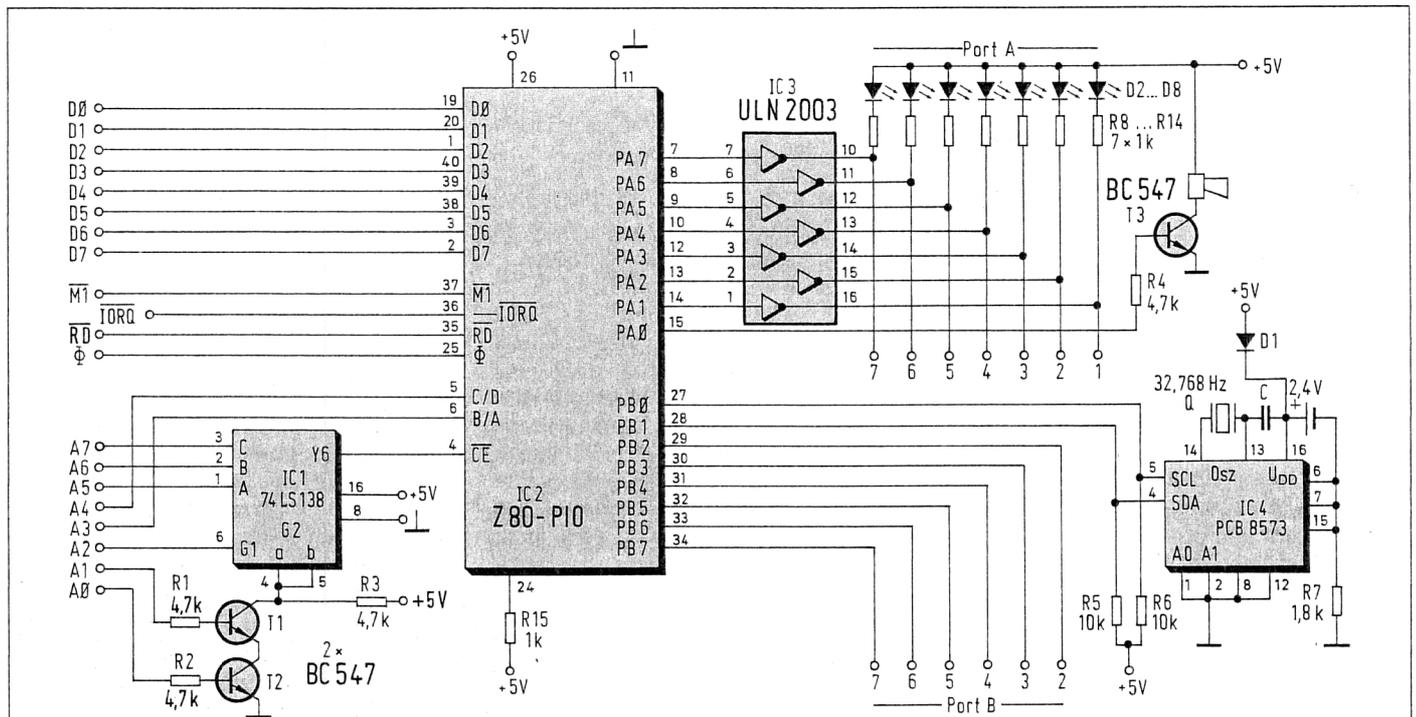
Alle Baugruppen arbeiten mit +5 V, die direkt aus dem ZX 81 entnommen werden. Die Steuerwiderstände für die Thermostate werden aus der unstabilisierten Gleichspannung des ZX-Netzteils versorgt, so daß keine zweite Stromversorgung notwendig ist. Schließt man allerdings noch weitere Zusatzgeräte an, so ist ein größeres Netzteil unumgänglich, da es hier bereits an der Grenze der Belastbarkeit betrieben wird.

## Die Ein-/Ausgabeschnittstelle

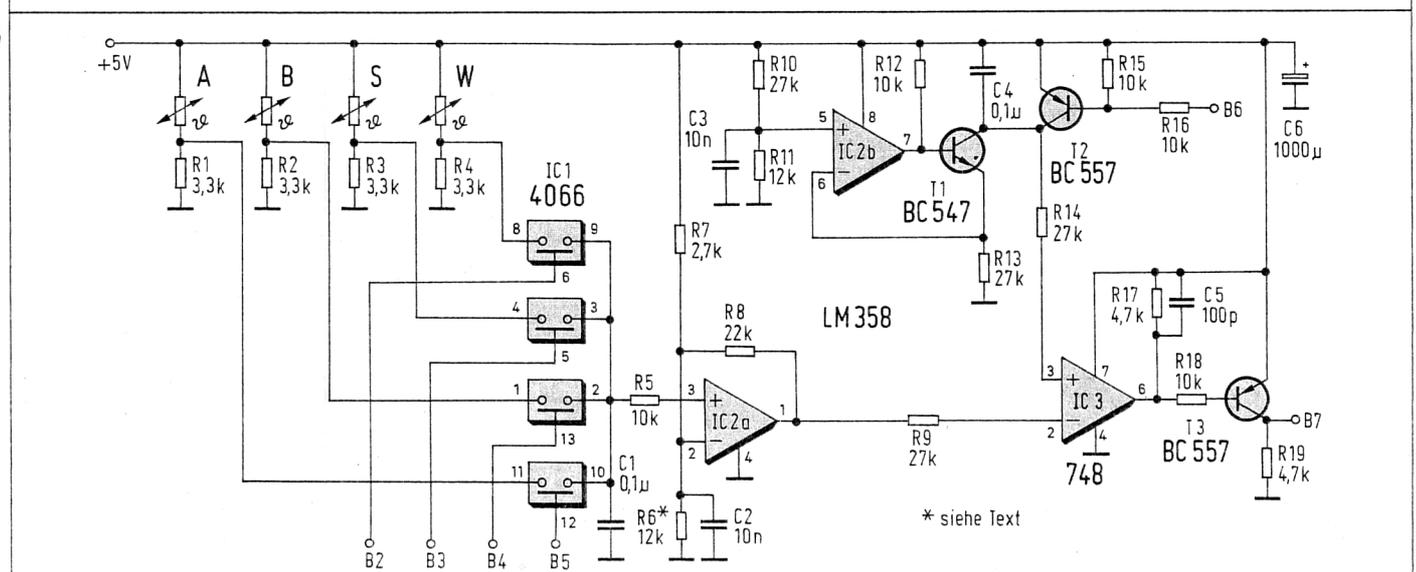
Ähnlich wie in dem Artikel „Daten-Drehscheibe“ aus FUNKSCHAU 4/84 ist die hier eingesetzte Schnittstelle aufgebaut. Als Hauptbestandteil haben wir wieder eine Z80-PIO mit vorgeschaltetem Adreßdecoder. Die beiden Transi-

storen T1, T2 bilden ein NAND-Gatter, so daß ein komplettes TTL-IC gespart wird. Des weiteren sind die Adreßleitungen so umverdrahtet, daß es zu keinen Störungen beim Ansprechen der Schnittstelle kommt.

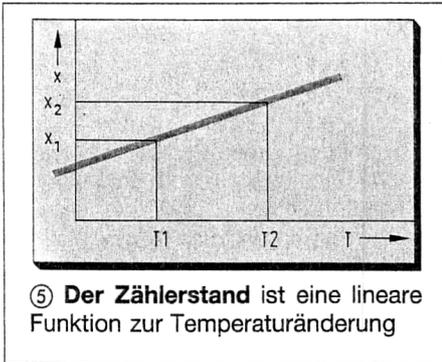
Die PIO (Bild 3) stellt zwei 8-Bit-Ports zur Verfügung. Davon wird Port A ausschließlich als Ausgang verwendet. A0 bis A6 werden direkt an den Treiberbaustein ULN 2003 geführt. Es handelt



③ Schaltung der Ein-/Ausgabeschnittstelle mit Echtzeituhr



④ Temperatur-Meßwandler: Widerstand R6 wird zum Kalibrieren durch ein Poti ersetzt, mit dem bei mittlerer Raumtemperatur die Ausgangsspannung von IC 2a auf 2,5 V eingestellt wird



sich hierbei um 7 Darlington-Treiber, die direkt TTL-kompatibel sind und die „Heizwiderstände“ schalten. An jeden Ausgang ist zusätzlich eine LED gelegt, die den jeweiligen Zustand sichtbar macht. Das achte Bit (A7) schaltet über einen Transistor einen Summer, der im Störfall angesteuert werden kann.

Die Anschlüsse von Port B sind wie folgt belegt: B0 und B1 bilden mit Hilfe eines speziellen Maschinenprogramms den seriellen Datenbus zum Uhrenbaustein PCB 8573. B2 bis B7 gehen zur Temperaturwandler-Platine und steuern das Einlesen der Meßwerte. Der Uhrenchip ist quartzgesteuert und besitzt eine eigene Akkupufferung. Daher liefert er auch bei Systemzusammenbruch stets korrekte Uhrzeit und Datum.

## Das Temperatur-Interface

Die zweite Platine wandelt den Meßwert der Temperatursensoren in eine proportionale Impulsbreite um, die der Rechner verarbeiten kann. Es handelt sich dabei um das Prinzip des temperaturgesteuerten Pulsmodulators. Dieses Verfahren ist preiswert, liefert ausreichende Genauigkeit und benötigt keine teuren A/D-Wandler.

Jeder Temperaturfühler besitzt einen Vorwiderstand, der gleichzeitig zur Strombegrenzung (sonst Eigenerwärmung) und zur Linearisierung dient. Die sich ergebenden Spannungswerte werden auf je einen Eingang des 4fach-Analogschalters 4066 (IC 1) gegeben. Durch eine Binärkombination an B2...B5 wird einer der Raumfühler auf den gemeinsamen Ausgang geschaltet. IC 2a verstärkt den jeweiligen Spannungswert und legt ihn an den invertierenden Eingang des Komparators LM 748. IC 2b bildet mit seiner Beschaltung eine Konstantstrom-

quelle, die den Kondensator C4 speist.

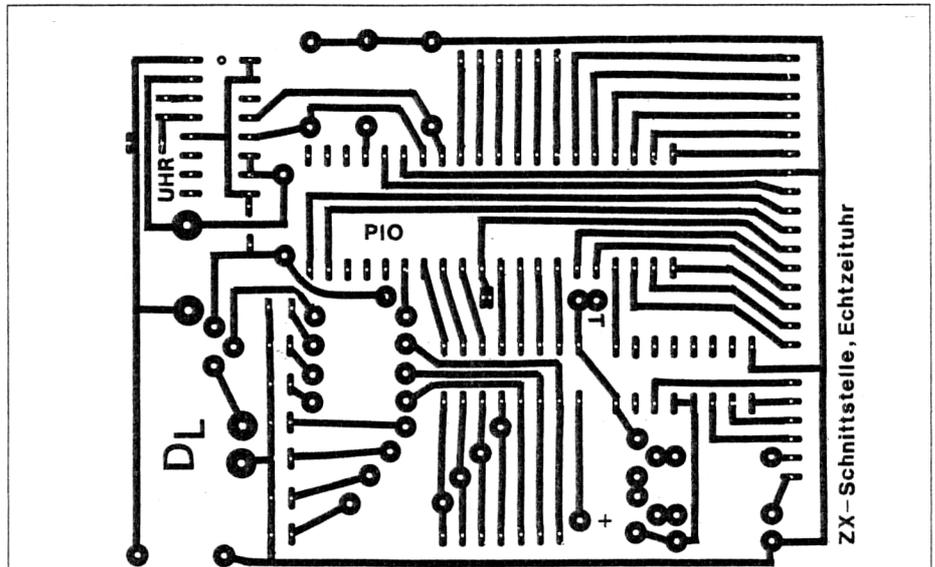
Zu jedem Meßvorgang wird über die Analogschalter ein Raumfühler ausgewählt und die Aufladung von C4 über den Transistor T2 freigegeben. Erreicht die Spannung am Kondensator den Wert der Spannung am Ausgang von IC 2a, so kippt der Komparator. In der Zeit zwischen Freigeben des Kondensators und Umschalten des Komparators wird eine Zählschleife im ZX 81 gestartet. Der Zählerstand stellt ein Maß für die Temperatur dar.

T3 schließlich stellt an seinem Kollektor TTL-Pegel zur Verfügung, da der Komparator nur zwischen 1,5 V und 4 V

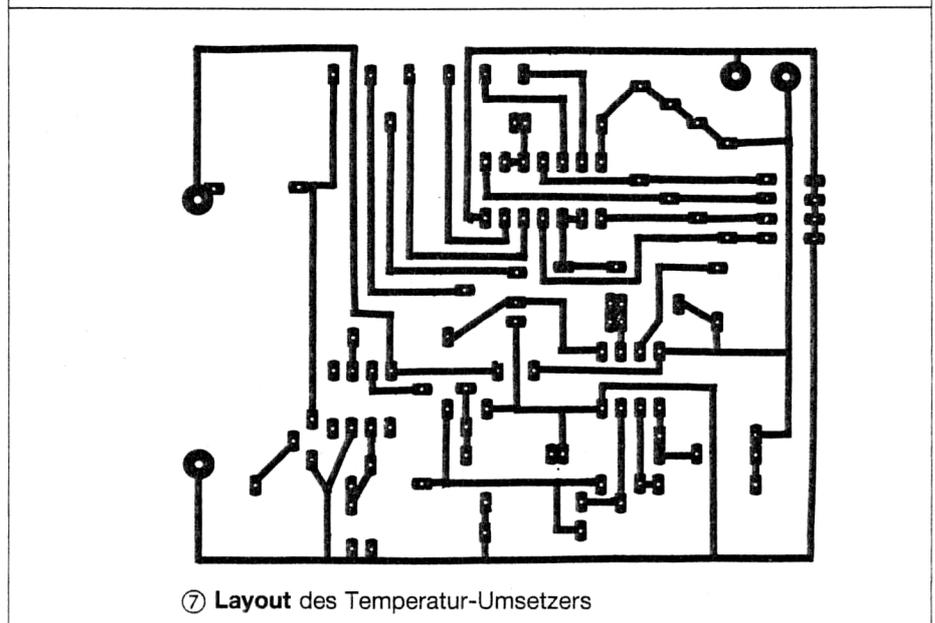
schalten kann (Aussteuergrenzen). Alle anderen Kondensatoren dienen vorsorglich zum Abblocken von Störimpulsen.

## Kalibrierung muß sein

Die Temperatursensoren arbeiten linear; die Spannung an C4 ändert sich aufgrund der Konstantstromquelle ebenfalls linear; infolgedessen ist die Breite des Ausgangsimpulses proportional zur Temperatur. Entsprechend proportional ändert sich auch der Zählerstand in der rechner-internen Zählschleife (Bild 5).



⑥ Layout der Ein-/Ausgabeschnittstelle



⑦ Layout des Temperatur-Umsetzers

Somit ist auch der Zählerstand eine lineare Funktion und es gilt die allgemeine Geradengleichung:

$$T = ax + b$$

mit a und b als Konstanten, T der Temperatur und x dem Zählerstand.

Um eine große Auflösung zu erhalten, läuft IC 2a mit hoher Verstärkung, so daß schon kleine Temperaturänderungen zu einer großen Spannungsänderung führt. Da der nutzbare Spannungshub auf ca. 3 V beschränkt ist (Aussteuergrenzen) wird der nutzbare Temperaturbereich auf etwa 20 K eingengt (also z. B. 10 °C bis 30 °C).

Um die Geradengleichung zu bestimmen, müssen bei zwei verschiedenen Temperaturen die entsprechenden Zählerstände bestimmt werden. Es gilt:

$$T_1 = ax_1 + b \quad (1)$$

$$T_2 = ax_2 + b \quad (2)$$

Aus diesen zwei Gleichungen mit zwei Unbekannten können die beiden Konstanten a und b berechnet werden. Setzt man die beiden Gleichungen ineinander ein, erhält man als Ergebnis:

$$a = \frac{\Delta T}{\Delta x} \quad (3)$$

$$b = T_1 - \frac{\Delta T}{\Delta x} \cdot x_1 = T_1 - a \cdot x_1 \quad (4)$$

mit  $\Delta T = T_2 - T_1$ ,  $\Delta x = x_2 - x_1$

Bevor man nun an den softwaremäßigen Abgleich geht, ist ein Meßvorgang mit Lötkolben und Ohmmeter unumgänglich. Es ist dafür zu sorgen, daß in der Mitte des nutzbaren Temperaturbereiches auch IC 2a in der Mitte des Aussteuerbereiches arbeitet. Dazu wird R6 zunächst durch ein Potentiometer ersetzt und bei mittlerer Raumtemperatur die Ausgangsspannung von IC 2a auf 2,5 V eingestellt. Der sich ergebende Widerstand wird ausgemessen und als Festwiderstand eingelötet. Der angegebene Wert von 12 kΩ ist als Richtwert beim Einsatz von KTY 81 anzusehen. Bei Verwendung des KTY 10 ergibt sich für R6 ein kleinerer Widerstand (Prinzip des Brückenabgleichs).

Zum Kalibrieren bringt man die vier Temperaturfühler auf die Temperatur T2 (z. B. in 30 °C warmes Wasser) und registriert die dazugehörigen Zählerstände x2. Das gleiche Verfahren wiederholt man bei einer niedrigeren Temperatur T1 und erhält die Zählerstände x1. Dann werden nach obigen Formeln für jeden Sensor die Konstanten a und b errechnet und in das Programm eingesetzt. Hierdurch wird jeder hardwaremäßige Abgleich überflüssig.

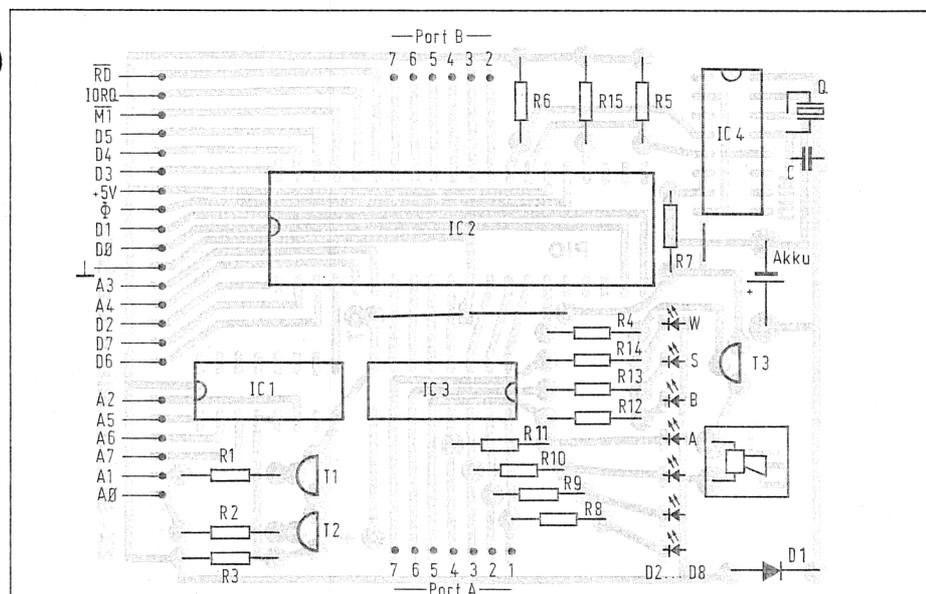
Um die Zählerstände zu ermitteln, bietet sich nachstehende Möglichkeit an. Hierbei wird das Unterprogramm „Temperaturmessung“ (ab Zeile 8000) wie folgt geändert, wobei die dazwischenliegenden Zeilen unverändert bleiben:

```

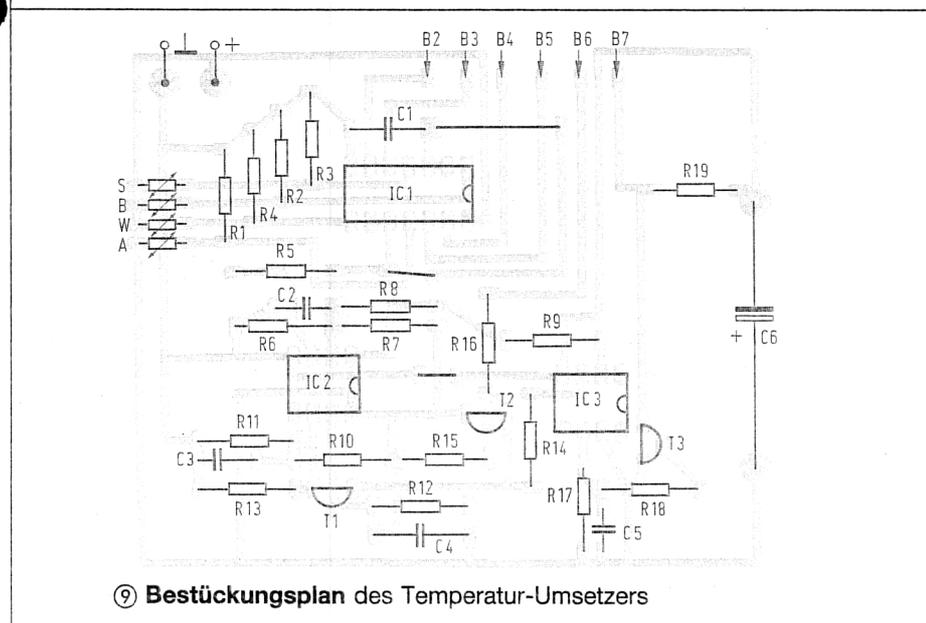
8020 LET TW = USR 16952
8040 LET TS = USR 16952
8060 LET TB = USR 16952
8080 LET TA = USR 16952
8086 PRINT AT 0,0;TW,TS,TB,TA
8087 PAUSE 100
8088 GOTO 8000
    
```

Startet man nun das Programm mit GOTO 8000, so erscheinen die vier Zählerstände der vier Sensoren auf dem Bildschirm. Bringt man jetzt die Sensoren auf +30 °C, so repräsentieren jetzt die Zahlen auf dem Bildschirm die Werte für x2. Dann bringt man die Fühler auf eine Temperatur von +10 °C und auf dem Bildschirm erhält man die Werte für x1.

In einem Berechnungsbeispiel liefert der Sensor TW bei T1 = 10C ein x1 =



⑧ Bestückungsplan der Ein-/Ausgabeschnittstelle



⑨ Bestückungsplan des Temperatur-Umsetzers

180 und bei  $T_2 = 30\text{C}$  ein  $x_2 = 400$ .  
Damit ergibt sich

$$a = \frac{\Delta T}{\Delta x} = \frac{30 - 10}{400 - 180} \approx 0,09$$

$$b = T_1 - a \cdot x_1 = 10 - 0,09 \cdot 180 = -6,4$$

Damit ist die Gleichung für TW bestimmt:

$$TW = \frac{1}{11} x - 6,4$$

Eingesetzt in Zeile 8020 lautet der endgültige Ausdruck:

8020 LET TW= INT(((USR 16952)/11)-6.4)

Die INT-Funktion schneidet noch zusätzlich die Nachkommastellen ab, damit sich eine übersichtliche Tabelle auf dem Bildschirm ergibt. Nach dem selben Schema erstellt man die Ausdrücke für die anderen Räume und setzt sie entsprechend ein (8040, 8060, 8080). Danach entfernt man wieder das Hilfsprogramm zur Kalibrierung, und der Abgleich ist beendet.

## Achtung vor dem Sprungteufel

Ein handelsübliches Thermostatventil setzt sich aus zwei Hauptbestandteilen zusammen:

- das eigentliche Ventil, welches direkt in der Wasserzuführung des Heizkörpers sitzt
- und der Thermostat, an dem sich die gewünschte Temperatur einstellen läßt und der auf das Ventil gesteckt, geklemmt oder geschraubt ist.

Fast alle Thermostate lassen sich nun von ihrem Ventil abmontieren, ohne daß ein Eingriff in die Heizungsanlage notwendig ist. Wird er entfernt, dann ist der Heizkörper lediglich ständig eingeschaltet. Der Thermostat selbst besteht aus folgenden Grundelementen:

- äußeres Thermostatgehäuse mit meist geschlitztem Drehgriff und aufgedruckten Zahlen;
- innere Haltung, in dem der Temperaturfühler sitzt;
- der Fühler selber; meist ein Metallzylinder mit eingesetztem Stift; mit steigender Temperatur wird der Stift weiter herausgedrückt und schließt so das Ventil;
- manchmal auch eine Spiralfeder, die das ganze Gehäuse mechanisch unter Spannung setzt.  
Zuerst wird der Drehgriff abgenommen. Alle Thermostate besitzen eine Ar-

retierung, damit er nicht weiter als z. B. Stellung „5“ nach links gedreht werden kann. Diese Arretierung wird entfernt und dann der Drehgriff ganz herausgedreht. Die weiteren Innereien sind nun meist innerhalb des Gehäusegriffes montiert. Er wird zerlegt, wobei bei den mit Spiralfedern bestückten Modellen darauf zu achten ist, daß einem die Einzelteile nicht „um die Ohren“ fliegen.

Hat man den eigentlichen Temperaturfühler freigelegt, so wird die Oberfläche zunächst mit einem Stück Isolierband überklebt. Über dieses Band ver-

### Stückliste: Ein-/Ausgabeschnittstelle

IC 1	74LS138
IC 2	Z80 PIO
IC 3	ULN 2003 (Valvo)
IC 4	PCF 8573 (Valvo)

T1, T2, T3  
BC 547 o. ä.

D1	1N4148
D2...D8	LEDs 3 mm

Q Uhrenquarz 32,768 Hz

Akku NiCd 1,2 V oder 2,4 V

Summer 6 V-

C 10 pF

R1...R4	4,7 kΩ
R5, R6	10 kΩ
R7	1,8 kΩ
R8...R15	1 kΩ

### Stückliste: Temperatur-Meßwandler

IC 1	CD 4066
IC 2	LM 358
IC 3	LM 748

T1 BC 547 o. ä.  
T2, T3 BC 557 o. ä.

Sensoren KTY 81 (Nennwert 1 kΩ)  
oder  
KTY 10 (Nennwert 2 kΩ)

C1, C4	100 nF
C2, C3	10 nF
C5	100 pF
C6	1000 µF

R1...R4	3,3 kΩ
R5, R12, R15,	
R16, R18	10 kΩ
R6	12 kΩ (siehe Text)
R7	2,7 kΩ
R8	22 kΩ
R9, R10, R13, R14	27 kΩ
R11	12 kΩ
R17, R19	4,7 kΩ

teilt man nun gleichmäßig die „Heizwiderstände“. Sie bestehen aus vier, in Reihe geschalteten 47-Ω-Widerständen ( $\frac{1}{4}$  W). Anschließend klebt man noch eine Lage Isolierband darüber, damit nichts verrutschen kann.

Die beiden Anschlußdrähte zu den Widerständen werden nun entweder durch einen der Schlitze im Griffteil nach außen geführt oder hinten am Gehäusegriff und durch die Befestigungsmanschette am Ventil ins Freie gebracht. Letztere Methode ist zwar komplizierter, hat jedoch den Vorteil, daß die Kabel unsichtbar bleiben und bei einem Besuch des Hausbesitzers die „Herumpfuscherei“ nicht bemerkt wird. Ist das Ganze dann wieder zusammengebaut, so hat man einen Thermostaten, dessen Funktion weiterhin gewährleistet ist, der sich aber jetzt zusätzlich elektrisch ein- und ausschalten läßt.

In den Widerständen wird insgesamt eine Leistung von

$$P = \frac{U^2}{R} = \frac{(9)^2}{200} = 0,4 \text{ W}$$

umgesetzt. Dies ist die Mindestleistung, die in Wärme umgesetzt werden muß, damit der Heizkörper vollständig abschaltet. Es ist möglich, daß andere Thermostatfabrikate eine höhere „Heizleistung“ benötigen. In diesem Fall sollte man etwas mehr Strom spendieren und von vornherein einen niedrigeren Widerstandswert wählen. Eine Leistung von 1 W dürfte in jedem Fall ausreichen.

Die gesamte Anlage ist seit letzten Winter in Betrieb und läuft ohne Probleme. Allgemeingültige Angaben über die mögliche Energie- bzw. Kosteneinsparung können allerdings nicht gemacht werden, da diese vom jeweiligen Programm und von den Heizgewohnheiten stark abhängen. Die Einsparung dürfte jedoch nicht unerheblich sein, besonders in Wohnungen, die tagsüber nicht genutzt werden.

Im laufenden Betrieb mit der ZX-81-Heizungsregelung werden die Thermostate mindestens eine Stufe höher gestellt, als es die Raumtemperatur erfordert. Die LEDs zeigen auf einen Blick den Status an. Zu beachten ist, daß eine leuchtende LED einen ausgeschalteten Heizkörper darstellt.

Es empfiehlt sich dringend, den gesamten Aufbau fest auf eine Grundplatte zu montieren. Besonders ist auf eine wackelfreie Verbindung des RAMs zu achten, das Sie am besten mit dem ZX 81 auf eine Grundplatte kleben.

Dieter Laues

```

1 REM 00000000000000000000000000000000
2 REM 0000000000
3 REM 00000000000000000000000000000000
000000000000000000000000000000000000
4 REM 00000000000000000000000000000000
000000000000000000000000000000000000
5 REM 00000000000000000000000000000000
6 REM 00000000000000000000000000000000
000000000000000000000000000000000000
7 REM 00000000000000000000000000000000
000000000000000000000000000000000000
8 REM 00000000000000000000000000000000
9 REM 00000000000000000000000000000000
000000000000000000000000000000000000
10 REM 00000000000000000000000000000000
11 REM 00000000000000000000000000000000
000000000000000000000000000000000000
200 REM **INITIALISIERUNG**
201 DIM T(12)
202 DIM U(6)
203 DIM S(6)
204 DIM B(6)
205 DIM A(6)
206 LET G=16
207 GOTO 500
100 LET A$="3ECFD3DF3E00D3DF3E0
3DF3E0103CF3E00D3CF3E0"
102 LET ADR=16514
103 GOSUB 200
105 LET A$="3E01D3CF3E0D3DF3E0"
107 LET ADR=16541
108 GOSUB 200
110 LET A$="06080707F5CB87D3CF0
B7D3CF0000CB87D3CF0000CB87D3CF0000
F3E02D3DF3E00D3DF3E00D3DF3E00D3DF3E0
ECFD3DF3E00D3DF3E00D3DF3E0"
112 LET ADR=16556
113 GOSUB 200
115 LET A$="3ECFD3DF3E02D3DF060
817C87D3CF0000BFC87D3CF0F21FF
53ECFD3DF3E00D3DF3E00D3DF3E00D3DF3E0
FCB412806CB87D3CF0000BFC87D3CF0000
117 LET ADR=16614
118 GOSUB 200
120 LET A$="0100010105020701011
126171314151617181920"
122 LET ADR=16678
123 GOSUB 200
125 LET A$="CDB2403ED0CDAC403E0
0CDAC403A3141CDAC403A3041CDAC403
A2F41CDAC403A2E41CDAC40CD9D40C9"
127 LET ADR=16704
128 GOSUB 200
130 LET A$="0E01CD82403ED0CDAC4
03E00CDAC40CD9D40CD82403ED1CDAC4
0CDE640323141CDE640323041CDE6403
22F410E00CDE640322E41CDE64109"
132 LET ADR=16751
133 GOSUB 200
135 LET A$="F5CB3FCB3FCB3FCB3F7
726C61C1213F1E60F77C61C121326C9"
137 LET ADR=16813
138 GOSUB 200
140 LET A$="212041ED5E0C40133A3
141CDAD413E0E12133A3041CDAD41133
E3F1213E0E12133E3712050B1310FD3
A2F41CDAD413E1B12133A2E41CDAD413
E1B12133E1012133E2512133E2412133
E21120C9"
142 LET ADR=16844
143 GOSUB 200
145 LET A$="203A1F42CBA7321F423
E0FD3D73A1F42D3C7C9"
147 LET ADR=16927
148 GOSUB 200
150 LET A$="3ECFD3DF3E03D3DF3E0
0CBF7CB8FD3DF3E07D3CF0BFF0020FDC
BF7D3CF06000E003E106323065DCFCB7
F0326F4C93E01326042C900"
152 LET ADR=16952
153 GOSUB 200
154 STOP
160 FOR N=0 TO LEN A$-2 STEP 2
205 POKE ADR+INT (N/2) ,16+(CODE
A$(N+1)-28)+CODE A$(N+2)-28
210 NEXT N
220 RETURN
230 CLS
240 PRINT "EINGABE: UHRZEIT/DAT
UM"
250 PRINT "STUNDE/MINUTE/TAG/MO
NAT"
260 PRINT "JEWEIFS ZWEISTELLIG"
270 INPUT A$
280 IF LEN A$ <> 8 THEN RETURN
290 LET N=16589
300 LET C$=A$(1 TO 2)
310 GOSUB 390
320 LET C$=A$(3 TO 4)
330 GOSUB 390
340 LET C$=A$(5 TO 6)
350 GOSUB 390
360 LET C$=A$(7 TO 8)
370 GOSUB 390
380 RETURN
390 LET C$=16+(CODE C$(1)-28)+CO
DE C$(2)-28
400 POKE N,C
410 LET N=N-1
415 RAND USR 16704
420 RETURN
500 CLS
510 PRINT AT 0,0;"ST = START"
520 PRINT AT 2,0;"U = UHR STEL
LEN"
525 PRINT AT 4,0;"G = GRUNDEM
PERATUR"
530 PRINT AT 6,0;"EIN= ALLE HEI
ZKUERPER EIN"
540 PRINT AT 8,0;"AUS= ALLE HEI
ZKUERPER AUS"
550 PRINT AT 11,0;"ZEITEN AEND
ERN/LESEN:"
560 PRINT
570 PRINT AT 13,0;"U = WOHNZIM
MER"
580 PRINT "S = SCHLAFZIMMER"
590 PRINT "B = BAD"
600 PRINT "A = ARBEITSZIMMER"
610 INPUT A$
615 IF A$="G" THEN GOSUB 800
620 IF A$="U" THEN GOSUB 230
630 IF A$="W" THEN GOSUB 1000
640 IF A$="S" THEN GOSUB 2000
650 IF A$="B" THEN GOSUB 3000
660 IF A$="A" THEN GOSUB 4000
670 IF A$="EIN" THEN GOSUB 6100
680 IF A$="AUS" THEN GOSUB 5000
690 IF A$="ST" THEN GOTO 4900
700 GOTO 500
800 CLS
810 PRINT AT 20,0;"GRUNDEMPERA
TUR: WERKTAGE"
820 INPUT G1
830 PRINT AT 20,0;"GRUNDEMPERA
TUR: WOCHENENDE"
840 INPUT G2
850 CLS
860 RETURN
1000 CLS
1010 PRINT "WOHNZIMMER"
1020 PRINT
1030 PRINT AT 3,0;"PROGRAMMIERTE
ZEITEN:"
1040 IF T(1)=0 AND T(2)=0 AND T(
3)=0 THEN GOTO 1220
1050 PRINT AT 5,0;"EIN A
US TEMPERATUR"
1060 IF T(1)<>0 THEN PRINT AT 7,
0;W(1);AT 7,12;W(2);AT 7,22;T(1)
;" C"
1070 IF T(2)<>0 THEN PRINT AT 9,
0;W(3);AT 9,12;W(4);AT 9,22;T(2)
;" C"
1080 IF T(3)<>0 THEN PRINT AT 11,
0;W(5);AT 11,12;W(6);AT 11,22;T
(3);" C"
1090 PRINT AT 20,0;"AENDERUNGEN
?(J/N)"
1100 INPUT B$
1110 IF B$="N" THEN RETURN
1120 PRINT AT 20,0;"WELCHER ZEIT
BEREICH? (1,2,3)"
1130 INPUT A
1132 IF A=1 THEN LET N=1
1134 IF A=2 THEN LET N=3
1136 IF A=3 THEN LET N=5
1140 IF A=3 THEN GOTO 4130
1150 PRINT AT 20,0;"EINSCHALTZEI
T"
1160 INPUT U(N)
1170 PRINT AT 20,0;"AUSSCHALTZEI
T"
1180 INPUT U(N+1)
1190 PRINT AT 20,0;"TEMPERATUR ?"
1200 INPUT T(A)
1210 GOTO 1000
1220 PRINT AT 5,0;"KEINE"
1230 GOTO 1090
2000 CLS
2010 PRINT "SCHLAFZIMMER"
2020 PRINT
2030 PRINT AT 3,0;"PROGRAMMIERTE
ZEITEN:"
2040 IF T(4)=0 AND T(5)=0 AND T(
6)=0 THEN GOTO 2220
2050 PRINT AT 5,0;"EIN A
US TEMPERATUR"
2060 IF T(4)<>0 THEN PRINT AT 7,
0;S(1);AT 7,12;S(2);AT 7,22;T(4)
;" C"
2070 IF T(5)<>0 THEN PRINT AT 9,
0;S(3);AT 9,12;S(4);AT 9,22;T(5)
;" C"
2080 IF T(6)<>0 THEN PRINT AT 11,
0;S(5);AT 11,12;S(6);AT 11,22;T
(6);" C"
2090 PRINT AT 20,0;"AENDERUNGEN
?(J/N)"
2100 INPUT B$
2110 IF B$="N" THEN RETURN
2120 PRINT AT 20,0;"WELCHER ZEIT
BEREICH? (1,2,3)"
2130 INPUT A
2132 IF A=1 THEN LET N=1
2134 IF A=2 THEN LET N=3
2136 IF A=3 THEN LET N=5
2140 IF A=3 THEN GOTO 3130
2150 PRINT AT 20,0;"EINSCHALTZEI
T"
3150 INPUT B(N)
3170 PRINT AT 20,0;"AUSSCHALTZEI
T"
3180 INPUT E(N+1)
3190 PRINT AT 20,0;"TEMPERATUR ?"
3200 INPUT T(A+6)
3210 GOTO 3000
3220 PRINT AT 5,0;"KEINE"
3230 GOTO 3090
4000 CLS
4010 PRINT "ARBEITSZIMMER"
4020 PRINT
4030 PRINT AT 3,0;"PROGRAMMIERTE
ZEITEN:"
4040 IF T(10)=0 AND T(11)=0 AND
T(12)=0 THEN GOTO 4220
4050 PRINT AT 5,0;"EIN A
US TEMPERATUR"
4060 IF T(10)<>0 THEN PRINT AT 7,
0;A(1);AT 7,12;A(2);AT 7,22;T(1
0);" C"
4070 IF T(11)<>0 THEN PRINT AT 9,
0;A(3);AT 9,12;A(4);AT 9,22;T(1
1);" C"
4080 IF T(12)<>0 THEN PRINT AT 1
1,0;A(5);AT 11,12;A(6);AT 11,22;
T(12);" C"
4090 PRINT AT 20,0;"AENDERUNGEN
?(J/N)"
4100 INPUT B$
4110 IF B$="N" THEN RETURN
4120 PRINT AT 20,0;"WELCHER ZEIT
BEREICH? (1,2,3)"
4130 INPUT A
4132 IF A=1 THEN LET N=1
4134 IF A=2 THEN LET N=3
4136 IF A=3 THEN LET N=5
4140 IF A=3 THEN GOTO 4130
4150 PRINT AT 20,0;"EINSCHALTZEI
T"
4160 INPUT A(N)
4170 PRINT AT 20,0;"AUSSCHALTZEI
T"
4180 INPUT A(N+1)
4190 PRINT AT 20,0;"TEMPERATUR ?"
4200 INPUT T(A+9)
4210 GOTO 4000
4220 PRINT AT 5,0;"KEINE"
4230 GOTO 4090
4900 CLS
4905 PRINT AT 1,0;"
4910 PRINT AT 3,0;"RAUM:
THERMISCHE HEIZUNG"
4915 PRINT AT 4,14;"IST SOLL"
4920 PRINT AT 5,0;"WOHNZIMMER"
4930 PRINT AT 8,0;"SCHLAFZIMMER"
4940 PRINT AT 10,0;"BAD"
4950 PRINT AT 12,0;"ARBEITSZIMME
R"
4960 GOSUB 8000
4970 IF INKEY$="H" THEN GOTO 500
5000 REM **UHR LESEN**
5010 RAND USR 16751
5020 LET Z=(PEEK 16585)/10+PEEK
16584+(PEEK 16583)/10+(PEEK 1658
2)/100
5030 IF Z>=U(1) AND Z<U(2) THEN
GOTO 7000
5040 IF Z>=U(3) AND Z<U(4) THEN
GOTO 7050

```

```

5050 IF Z>=4(5) AND Z<4(6) THEN
5070 7100
5055 GOSUB 6200
5060 IF Z>=3(1) AND Z<3(2) THEN
5070 7150
5070 IF Z>=3(3) AND Z<3(4) THEN
5070 7200
5080 IF Z>=3(5) AND Z<3(6) THEN
5070 7250
5085 GOSUB 6350
5090 IF Z>=6(1) AND Z<6(2) THEN
5070 7300
5100 IF Z>=6(3) AND Z<6(4) THEN
5070 7350
5110 IF Z>=6(5) AND Z<6(6) THEN
5070 7400
5115 GOSUB 6300
5120 IF Z>=A(1) AND Z<A(2) THEN
5070 7450
5130 IF Z>=A(3) AND Z<A(4) THEN
5070 7500
5140 IF Z>=A(5) AND Z<A(6) THEN
5070 7550
5145 GOSUB 6350
5150 LET TAG=(PEEK 16661)*10+PEE
K 16660
5160 LET MONAT=(PEEK 16679)*10+P
EEK 16678
5170 LET J=1986
5180 LET J1=J-1
5190 IF MONAT>2 THEN LET J1=J
5200 LET M1=MONAT+13
5210 IF MONAT>2 THEN LET M1=MONA
T+1
5220 LET TZ=INT (365.25*J1)+INT
(30.6*M1)+TAG
5230 LET WT=7*((TZ+5)/7)-INT ((
TZ+5)/7)
5240 LET E=INT ((WT+100+.5)/100)
5250 IF E=0 THEN PRINT AT 0,15;"
0"
5260 IF E=1 THEN PRINT AT 0,15;"
1"
5270 IF E=2 THEN PRINT AT 0,15;"
2"
5280 IF E=3 THEN PRINT AT 0,15;"
3"
5290 IF E=4 THEN PRINT AT 0,15;"
4"
5300 IF E=5 THEN PRINT AT 0,15;"
5"
5310 IF E=6 THEN PRINT AT 0,15;"
6"
5320 IF E=0 OR E=6 THEN LET G=02
5330 IF E=0 AND E<6 THEN LET G=3
5340 GOTO 4905
6000 REM **ALLE HEIZUNGEN EIN**
6010 POKE 16927,254
6020 RAND USR 16935
6030 RETURN
6100 REM **ALLE HEIZUNGEN AUS**
6110 POKE 16927,0
6120 RAND USR 16935
6130 RETURN
6200 IF TW<G THEN POKE 16932,191
6210 IF TW<G THEN PRINT AT 6,15;
TW;AT 8,20;G;AT 8,25;"EIN"
6220 IF TW>G THEN POKE 16932,25
5
6230 IF TW>G THEN PRINT AT 6,15
;TW;AT 8,20;G;AT 8,25;"AUS"
6235 RAND USR 16928
6240 RETURN
6250 IF TS<G THEN POKE 16932,183
6260 IF TS<G THEN PRINT AT 8,15;
TS;AT 8,20;G;AT 8,25;"EIN"
6270 IF TS>G THEN POKE 16932,24
7
6280 IF TS>G THEN PRINT AT 8,15
;TS;AT 8,20;G;AT 8,25;"AUS"
6285 RAND USR 16928
6290 RETURN
6300 IF TB<G THEN POKE 16932,175
6310 IF TB<G THEN PRINT AT 10,15
;TA;AT 10,20;G;AT 10,25;"EIN"
6320 IF TB>G THEN POKE 16932,23
9
6330 IF TB>G THEN PRINT AT 10,1
5;TB;AT 10,20;G;AT 10,25;"AUS"
6335 RAND USR 16928
6340 RETURN
6350 IF TA<G THEN POKE 16932,167
6360 IF TA<G THEN PRINT AT 12,15
;TA;AT 12,20;G;AT 12,25;"EIN"
6370 IF TA>G THEN POKE 16932,23
1
6380 IF TA>G THEN PRINT AT 12,1
5;TA;AT 12,20;G;AT 12,25;"AUS"
6385 RAND USR 16928
6390 RETURN
7000 IF TW<T(1) THEN POKE 16932,
191
7005 IF TW<T(1) THEN PRINT AT 6,
15;TW;TAB 20;T(1);TAB 25;"EIN"
7010 IF TW>T(1) THEN POKE 16932
,239
7015 IF TW>T(1) THEN PRINT AT 6
,15;TW;TAB 20;T(1);TAB 25;"AUS"
7020 RAND USR 16928
7030 GOTO 5060
7050 IF TW<T(2) THEN POKE 16932,
191
7055 IF TW<T(2) THEN PRINT AT 6,
15;TW;TAB 20;T(2);TAB 25;"EIN"
7060 IF TW>T(2) THEN POKE 16932
,239
7065 IF TW>T(2) THEN PRINT AT 6
,15;TW;TAB 20;T(2);TAB 25;"AUS"
7070 RAND USR 16928
7080 GOTO 5060
7100 IF TW<T(3) THEN POKE 16932,
191
7105 IF TW<T(3) THEN PRINT AT 6,
15;TW;TAB 20;T(3);TAB 25;"EIN"
7110 IF TW>T(3) THEN POKE 16932
,239
7115 IF TW>T(3) THEN PRINT AT 6
,15;TW;TAB 20;T(3);TAB 25;"AUS"
7120 RAND USR 16928
7130 GOTO 5060
7150 IF TS<T(4) THEN POKE 16932,
183
7155 IF TS<T(4) THEN PRINT AT 8,
15;TS;TAB 20;T(4);TAB 25;"EIN"
7160 IF TS>T(4) THEN POKE 16932
,247
7165 IF TS>T(4) THEN PRINT AT 8
,15;TS;TAB 20;T(4);TAB 25;"AUS"
7170 RAND USR 16928
7180 GOTO 5090
7200 IF TS<T(5) THEN POKE 16932,
183
7205 IF TS<T(5) THEN PRINT AT 8,
15;TS;TAB 20;T(5);TAB 25;"EIN"
7210 IF TS>T(5) THEN POKE 16932
,247
7215 IF TS>T(5) THEN PRINT AT 8
,15;TS;TAB 20;T(5);TAB 25;"AUS"
7220 RAND USR 16928
7230 GOTO 5090
7250 IF TS<T(6) THEN POKE 16932,
183
7255 IF TS<T(6) THEN PRINT AT 8,
15;TS;TAB 20;T(6);TAB 25;"EIN"
7260 IF TS>T(6) THEN POKE 16932
,247
7265 IF TS>T(6) THEN PRINT AT 8
,15;TS;TAB 20;T(6);TAB 25;"AUS"
7270 RAND USR 16928
7280 GOTO 5090
7300 IF TB<T(7) THEN POKE 16932,
175
7305 IF TB<T(7) THEN PRINT AT 10
,15;TB;TAB 20;T(7);TAB 25;"EIN"
7310 IF TB>T(7) THEN POKE 16932
,239
7315 IF TB>T(7) THEN PRINT AT 10
,15;TB;TAB 20;T(7);TAB 25;"AUS"
7320 RAND USR 16928
7330 GOTO 5120
7350 IF TB<T(8) THEN POKE 16932,
175
7355 IF TB<T(8) THEN PRINT AT 10
,15;TB;TAB 20;T(8);TAB 25;"EIN"
7360 IF TB>T(8) THEN POKE 16932
,239
7365 IF TB>T(8) THEN PRINT AT 10
,15;TB;TAB 20;T(8);TAB 25;"AUS"
7370 RAND USR 16928
7380 GOTO 5120
7400 IF TB<T(9) THEN POKE 16932,
175
7405 IF TB<T(9) THEN PRINT AT 10
,15;TB;TAB 20;T(9);TAB 25;"EIN"
7410 IF TB>T(9) THEN POKE 16932
,239
7415 IF TB>T(9) THEN PRINT AT 10
,15;TB;TAB 20;T(9);TAB 25;"AUS"
7420 RAND USR 16928
7430 GOTO 5120
7450 IF TA<T(10) THEN POKE 16932
,167
7455 IF TA<T(10) THEN PRINT AT 1
2,15;TA;TAB 20;T(10);TAB 25;"EIN"
7460 IF TA>T(10) THEN POKE 1693
,231
7465 IF TA>T(10) THEN PRINT AT
12,15;TA;TAB 20;T(10);TAB 25;"AU
S"
7470 RAND USR 16928
7480 GOTO 5150
7500 IF TA<T(11) THEN POKE 16932
,167
7505 IF TA<T(11) THEN PRINT AT 1
2,15;TA;TAB 20;T(11);TAB 25;"EIN"
7510 IF TA>T(11) THEN POKE 1693
,231
7515 IF TA>T(11) THEN PRINT AT
12,15;TA;TAB 20;T(11);TAB 25;"AU
S"
7520 RAND USR 16928
7530 GOTO 5150
7550 IF TA<T(12) THEN POKE 16932
,167
7555 IF TA<T(12) THEN PRINT AT 1
2,15;TA;TAB 20;T(12);TAB 25;"EIN"
7560 IF TA>T(12) THEN POKE 1693
,231
7565 IF TA>T(12) THEN PRINT AT
12,15;TA;TAB 20;T(12);TAB 25;"AU
S"
7570 RAND USR 16928
7580 GOTO 5150
8000 REM **TEMPERATURMESSUNG**
8005 FAST
8010 POKE 16955,215
8020 LET TW=INT (((USR 16952)/13
)-3)
8030 IF TW<99 THEN LET TW=99
8040 POKE 16955,223
8040 LET TS=INT (((USR 16952)/12
)-3)
8045 IF TS<99 THEN LET TS=99
8050 POKE 16955,231
8060 LET TB=INT (((USR 16952)/12
)-5)
8065 IF TB<99 THEN LET TB=99
8070 POKE 16955,239
8080 LET TA=INT (((USR 16952)/11
)-3)
8082 IF TA<99 THEN LET TA=99
8085 SLOW
8090 RETURN

```

**Listing „Heizungsregelung“:** Die Zahl der Nullen in den Zeilen 1 bis 11 muß genau eingehalten werden. Erster Programmstart mit RUN 100; der ZX 81 lädt dann etwa 1 min. lang das Maschinenprogramm in die REM-Zeilen. Danach „Kaltstart“ mit RUN und „Warmstart“ mit GOTO 500 einleiten. Arbeitet das Programm einwandfrei, darf der Eingabeteil für das Maschinenprogramm (Zeile 100 bis 220) gelöscht werden

Disketten-Versand:

# Schlappscheibe auf Reisen

Das Problem ist seit langem bekannt: Wie verpacke ich am besten eine Floppy-Disk, damit die „Schlappscheibe“

den Postweg heil übersteht? Mit einem „Disketten-Mailer“ will die Firma 3M diese Aufgabe gelöst haben. Es handelt

sich dabei um einen stabilen Versandkarton-Umschlag für 5¼-Zoll- und 8-Zoll-Disketten. Eine beigefügte Kunststoffhülle soll die Disketten zusätzlich gegen Staub und Schmutz schützen. Auf der Vorderseite des Versandkartons brauchen lediglich noch Adressat und Absender eingetragen werden – und schon kann, nach dem Frankieren, die Post abgehen. -ll

ZX 81 à la carte

## Datentransfer mit dem ZX 81

Der Kleinste der Kleinen wird hoffähig

Der ZX 81 als Terminal, wer hätte das gedacht. Mailboxen rücken in greifbare Nähe, aber auch der Drucker oder die Modelleisenbahn lassen sich ansteuern – und das alles zu einem äußerst kleinen Preis.

Der ZX 81 wurde in großen Stückzahlen verkauft und ist im Preis-/Leistungsverhältnis bis heute unübertroffen. Dennoch werden viele ZX-Besitzer ihren Rechner unbenutzt lassen. Mit der hier vorgestellten Hard- und Software können Sie Ihren Rechner wieder zu neuem Leben erwecken.

Selbst in der 1-KByte-Version ergeben sich dank der seriellen Schnittstelle eine Reihe von neuen Möglichkeiten. Wer mit 16-KByte-RAM arbeiten möchte, kann den Speicher, auch teilweise, zum Ablegen von empfangenen Daten benutzen und diese später, z. B. mit einem Basic-Programm, bearbeiten, ebenso ist die Ausgabe von vorbereiteten Texten möglich. Dank der Terminal-Funktion ist es auch kein Problem, den ZX 81 mit anderen Rechnern zu verbinden, um so beispielsweise Einkarten-Rechner zu betreiben.

Um ZX-Eigenheiten braucht man sich bei der Terminal-Benutzung nicht mehr

zu kümmern: Es steht der gesamte Bildschirm mit  $32 \times 24$  Zeichen auch in der 1-KByte-Version zur Verfügung. Sogar der Cursor hat das Blinken gelernt. Besitzer von Uralt-Versionen können aufatmen, denn die Terminal- und Druckersoftware berücksichtigt ROM-Unterschiede automatisch.

Im Terminal-Betrieb wird die Tastatur zur Erzeugung von ASCII-Zeichen benutzt. Alle Tasten haben jetzt durch die Software eine Autorepeat-Funktion erhalten, d. h. bei gedrückter Taste wird das jeweilige Zeichen wiederholt ausgegeben. Eine wesentliche Anwendung des Terminals kann auch der Modembetrieb sein. Man braucht nur noch den Akustikkoppler, z. B. aus Heft 22/85, ein Telefon und das Rumstöbern in Datenbanken kann losgehen.

Wem Terminal- und Modembetrieb nicht reichen, der kann nun mit dem ZX 81 einen Drucker mit serieller Schnittstelle verbinden: RAND USR

8222 – und das jeweilige Basic-Programm erscheint auf dem Druckerpapier. Natürlich sind auch Stringausgabe, Copy und teilweises Listen eines Basic-Programmes möglich. Über eine Reihe von Routinen ist auch der serielle Schnittstellenbaustein in all seinen Funktionen programmierbar.

Einige der neuesten Entwicklungen, beispielsweise programmierbare Modelleisenbahnen, Miniroboter und sogar eine Armbanduhr, lassen sich ebenfalls über die serielle Schnittstelle ansprechen.

Packen Sie es an: Die Schaltung ist nachbausicher und arbeitet mit normalen Bauteilen. Das EPROM gibt es fertig programmiert über den Franzis-Softwareservice.

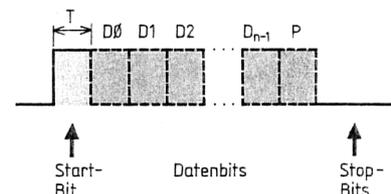
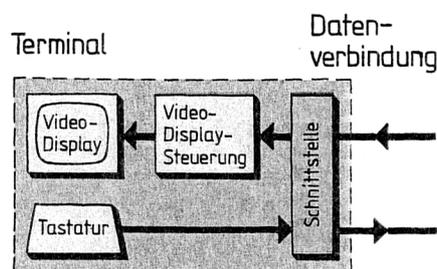
### Terminal – was ist das?

In der Entwicklung der Ein-/Ausgabegeräte für Mikrocomputer stellen Terminals die zweite Stufe dar. Davor gab es noch die den Fernschreibern ähnlichen „Teletypes“. Heute ist es für Anwender von Mikrocomputern selbstverständlich, daß Videoausgabe und Tastatur schon Teil des Rechners selbst sind.

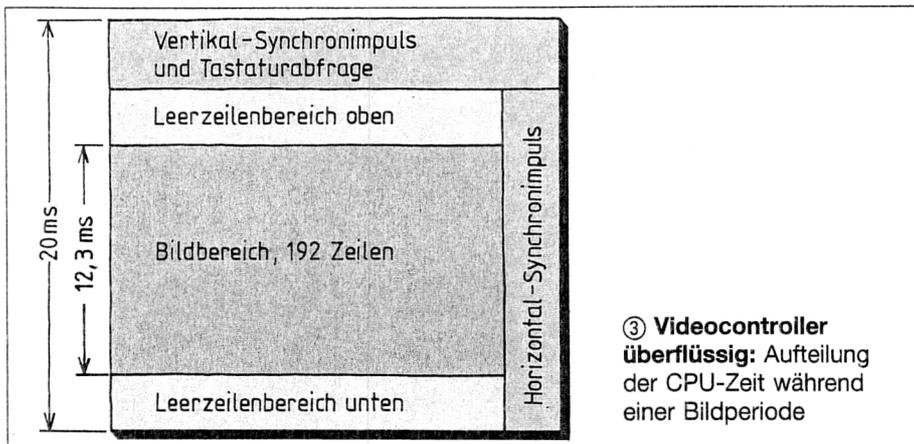
Für die Codierung der Zeichen, also der Vorschrift, welcher Nummer des Codenvorrates welches Symbol zugeordnet wird, wurden verschiedene, immer noch gültige Vereinbarungen getroffen. Der verwendete ASCII-Code läßt sich in zwei Blöcke teilen, zum einen in die druckbaren Zeichen, die auf dem Bildschirm oder auf dem Papier stehenbleiben, zum anderen gibt es Zeichen, die zur Steuerung der Übertragung und der angeschlossenen Geräte verwendet werden.

Ein Terminal (Bild 1) ist also ein Gerät, das als Empfänger die druckbaren Zeichen darstellt und auf Steuerzeichen reagieren kann. Im Sendebetrieb erzeugt

① **Datenterminal:** Das Blockschaltbild zeigt, was alles dazugehört



② **Serielle Datenübertragung:** Datenwort auf der Schnittstellenverbindung



③ **Videocontroller überflüssig:** Aufteilung der CPU-Zeit während einer Bildperiode

die ASCII-Zeichen aus der Tastaturbetätigung und gibt sie über die Schnittstelle aus. Verbindet man zwei solche Geräte miteinander, dazu können natürlich auch zwei ZX-Terminals verwendet werden, so ist bereits eine Datenkommunikation möglich.

Empfangsseitig gibt es eine Anzahl von weiteren Vereinbarungen. Ist z. B. der letzte Zeichenplatz einer Zeile beschrieben worden, so erscheint das folgende Zeichen am Anfang der nächsten Zeile. Wurde die unterste Zeile schon beschrieben, so wird der gesamte Bildschirminhalt nach oben verschoben, um Platz für eine neue Zeile zu schaffen; diese Verschiebung wird Scrolling genannt. Der Platz auf dem Bildschirm, an dem das nächste Symbol erscheint, wird mit dem Cursor markiert.

Wichtig ist, daß Send- und Empfangsteil des Terminals unabhängig voneinander arbeiten müssen. Der Empfangsteil reagiert also zunächst überhaupt nicht auf die Tastaturbetätigung und die ausgesendeten Zeichen.

Diese Eigenschaft wird bei Terminals auch „Voll-Duplex-Betrieb“ genannt: Informationen können gleichzeitig zwischen Sender und Empfänger übertragen werden. Ist z. B. die Verbindung mit einer Mailbox aufgebaut, so wird ein gesendetes Zeichen gleich zurückgegeben. Der Benutzer hat auf diese Weise eine Eingabekontrolle und weiß auch noch, ob das Zeichen beim Empfänger richtig eingetroffen ist, denn die Übertragungstrecke kann ja durchaus Tausende von Kilometern betragen.

		* ENTRY-POINTS:	
2000	C3 2072	JP	INITRM ;8192 TERMINAL, FESTE INITIALISIERUNG
2003	C3 207A	JP	INIUTR ;8195 TERMINAL, FREIE INITIALISIERUNG
2006	C3 2762	JP	INIRAM ;8198 RAM-VEREINB. ÜBER RAMTOP SETZEN
			;NUTZUNG DER SCHNITTSTELLE
			;OHNE TERMINAL-FUNKTION:
2009	C3 20C3	JP	INITSP ;8201 INITIALISIEREN
200C	C3 2033	JP	USRCMD ;8204 CMD SETZEN
200F	C3 2039	JP	USRSTA ;8207 STATUS ABFRAGEN
2012	C3 203F	JP	USRDOU ;8210 ZEICHEN AUSGEBEN
2015	C3 2045	JP	USRDIM ;8213 ZEICHEN LESEN
2018	C3 204B	JP	USROUW ;8216 WARTEN UND AUSGABE
201B	C3 2063	JP	USRINW ;8219 WARTEN UND EINGABE
201E	C3 259D	JP	BASLIS ;8222 BASIC-LISTING, VOLLSTÄNDIG
2021	C3 25A4	JP	BASPLI ;8225 BASIC-LISTING AB EINER Z.NR.
2024	C3 26C6	JP	BASSTR ;8228 AUSGABE VON STRINGS
2027	C3 2708	JP	BASCOP ;8231 BILDSCHIRMKOPIE, 22 ZEILEN
202A	C3 236A	JP	DOWNLI ;8234 AUSGABE DES DOWNL. PUFFERS
202D	C3 271F	JP	BASAVE ;8237 BASIC-PROGRAMM SICHERN, BINÄR
2030	C3 2731	JP	BALOAD ;8240 BASIC-PROGRAMM LADEN, BINÄR

④ **Sprungleiste:** Am Anfang des EPROM-Bereichs erfolgt der Einsprung zu den einzelnen Maschinenprogrammen

## Serielle Datenübertragung Bit für Bit

Bei der seriellen Übertragung von Daten werden die einzelnen Bits eines Datenwortes zeitlich aufeinanderfolgend über eine Leitung geschickt. Da außer den Daten keine weiteren Signale zur Übermittlung verwendet werden, muß die Synchronisation zwischen Sender und Empfänger ebenfalls über die Datenleitung erfolgen. Dies geschieht durch Festlegung eines bestimmten Datenformats, das dem Sender sowie dem Empfänger vor der Übertragung bekannt sein muß.

Der Aufbau eines Datenwortes läßt sich auch für die Schnittstelle des ZX-Terminals einstellen. Allgemein gilt das in Bild 2 dargestellte Datenformat. Auf der Schnittstellenverbindung werden die Daten invertiert übertragen. Ein „H“-Pegel entspricht also einer logischen „0“.

Den Datenbits ist das Startbit vorgelegt. Je nach Länge des Datenwortes folgen dann die n-Datenbits, wobei das Niederwertigste als erstes Bit gesendet wird. Die höherwertigen Bits schließen sich in aufsteigender Wertigkeit an.

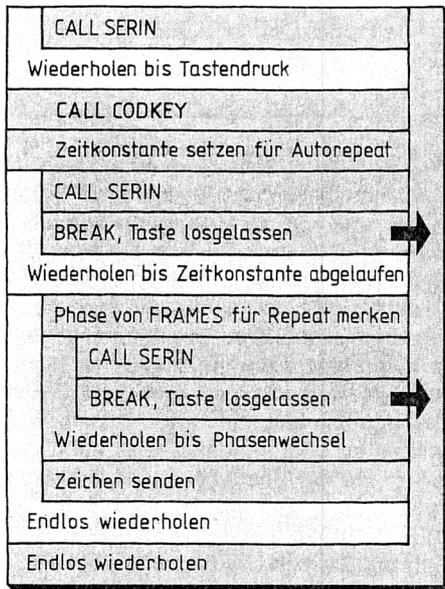
Zur Erkennung von Fehlern, die bei der Datenübertragung aufgetreten sein könnten, kann man ein Parity-Bit (P) benutzen. Je nach Betriebsart setzt der Sender das P-Bit bei gerader oder ungerader Parität, d. h. gerader oder ungerader Anzahl von „1“-Zuständen in den Datenbits.

Die Fehlererkennung geschieht dadurch, daß der Empfänger das Parity-Bit selbst noch einmal für die Datenbits ermittelt und dann mit dem empfangenen Parity-Bit vergleicht. Ein Fehler wird im Statusregister des Schnittstellenbausteines (Port) vermerkt. Das Ende der Übertragung eines Datenwortes bildet das Stop-Bit, in seiner Dauer kann es 1, 1,5 oder 2 Datenbits entsprechen. Der zeitliche Abstand T, mit dem die einzelnen Bits eines Zeichens auf der Übertragungsleitung erscheinen, ist über die Baudrate (Bit/s) festgelegt:

$$T = \frac{1}{\text{Baudrate}}$$

Bei einer Einstellung von z. B. 300 Bd besitzen die Datenbits eine Dauer von 3,33 ms.

## MAINLP



⑤ **Terminalhauptschleife:** Das Strukturprogramm zeigt Ablauf des Hauptprogramms mit seiner Endlosschleife

## Datenempfang und Synchronisation

Da die Takte von Datensender und -empfänger nicht starr gekoppelt sind und somit keinen festen zeitlichen Bezug zueinander haben, wird über die Datenleitung die Synchronisierung für jedes einzelne Zeichen neu vorgenommen. Eine wesentliche Funktion hat bei dieser „asynchronen Datenübertragung“ das Startbit. Durch die erste Signalfanke wird im Schnittstellenbaustein der Empfangsvorgang für ein Datenwort gestartet. Um sicherzugehen, daß kein Störsignal vorliegt, wird nach der Zeit, die einem halben Datenbit entspricht, überprüft, ob die Datenleitung am Schnittstellenbaustein immer noch logisch „0“ ist. Falls das so ist, läuft der Empfangsvorgang für das vorher programmierte Datenformat ab.

Etwa in der Mitte jedes Datenbits wird die Datenleitung abgetastet und der logische Wert übernommen. Das Ende der Übertragung eines Zeichens markiert das Stopbit. Es legt mit seiner Länge den Mindestabstand von aufeinanderfolgenden Zeichen fest. Entsteht während der Datenübertragung eine Pause, bleibt währenddessen der Stopbit-Pegel erhalten, bis nach dem nächsten Startbit wieder ein Zeichen übertragen wird.

## So funktioniert der Bildaufbau

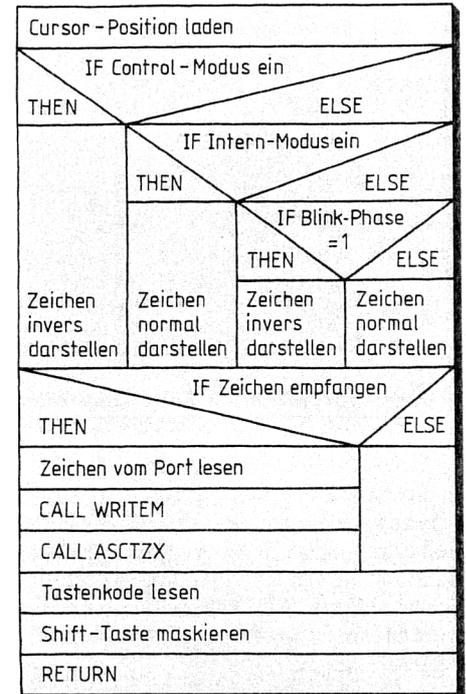
Den Konstrukteuren des ZX 81 ist bei seiner Entwicklung ein kleines Kunststück gelungen. Sie brachten es fertig, für die Erzeugung des Fernsehbildes nicht einen Videocontroller oder eine speziell entwickelte Videohardware einzusetzen, sondern die Bilderzeugung im wesentlichen der Z80-CPU aufzubürden. Das hat zur Folge, daß ein nicht unerheblicher Teil der CPU-Zeit dem Benutzer entzogen wird. Aus diesem Grund gibt es die beiden ZX-81-Betriebsarten FAST und SLOW, durch die man selbst entscheiden kann, ob man die volle Rechengeschwindigkeit (FAST) ohne Bilderzeugung oder eine um 75 % (!) reduzierte Geschwindigkeit (SLOW) mit gleichzeitiger Erzeugung eines Fernsehbildes verwenden möchte.

Für das ZX-Terminal ist der SLOW-Modus eingeschaltet, damit die von der seriellen Schnittstelle empfangenen Zeichen auf dem Bildschirm angezeigt werden können.

Die Aufgabenverteilung der CPU in einer Bildperiode zeigt das Bild 3. Nur in den ober- und unterhalb des Bildbereiches angeordneten Leerzeilenbereichen kann das Benutzerprogramm arbeiten. Neben der eigentlichen Bildinformation werden auch die zum Videosignal gehörenden Synchronimpulse von der CPU zusammen mit dem SCL-Chip erzeugt. Im oberen Bereich wird der Vertikalsynchronimpuls zur Bildsynchronisierung erzeugt und auch die ZX-81-Tastatur nach Benutzereingaben abgefragt. Für die Horizontal-Synchronimpulse wird, wie man erkennen kann, ebenfalls etwas CPU-Zeit benötigt.

Zählt man die von der CPU benötigte Zeit zur Erzeugung des Videosignals zu-

## SERIN



⑥ **Unterprogramm SERIN:** Dieses wichtige Unterprogramm fragt die Eingaben ab

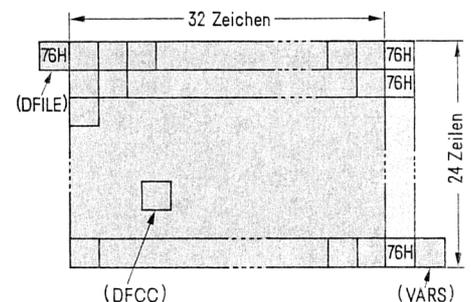
sammen, sieht man, daß für die beiden Leerzeilenbereiche, in denen die Terminalsoftware arbeitet, etwa 5 ms in jeder Bildperiode zur Verfügung stehen. Rechnet man 10 Bit für die Übertragung eines Zeichens und wird die max. auftretende Zeit, in der eine Portabfrage nicht durchgeführt werden kann, berücksichtigt, so ergibt sich die maximale Baudrate des ZX-Terminals:

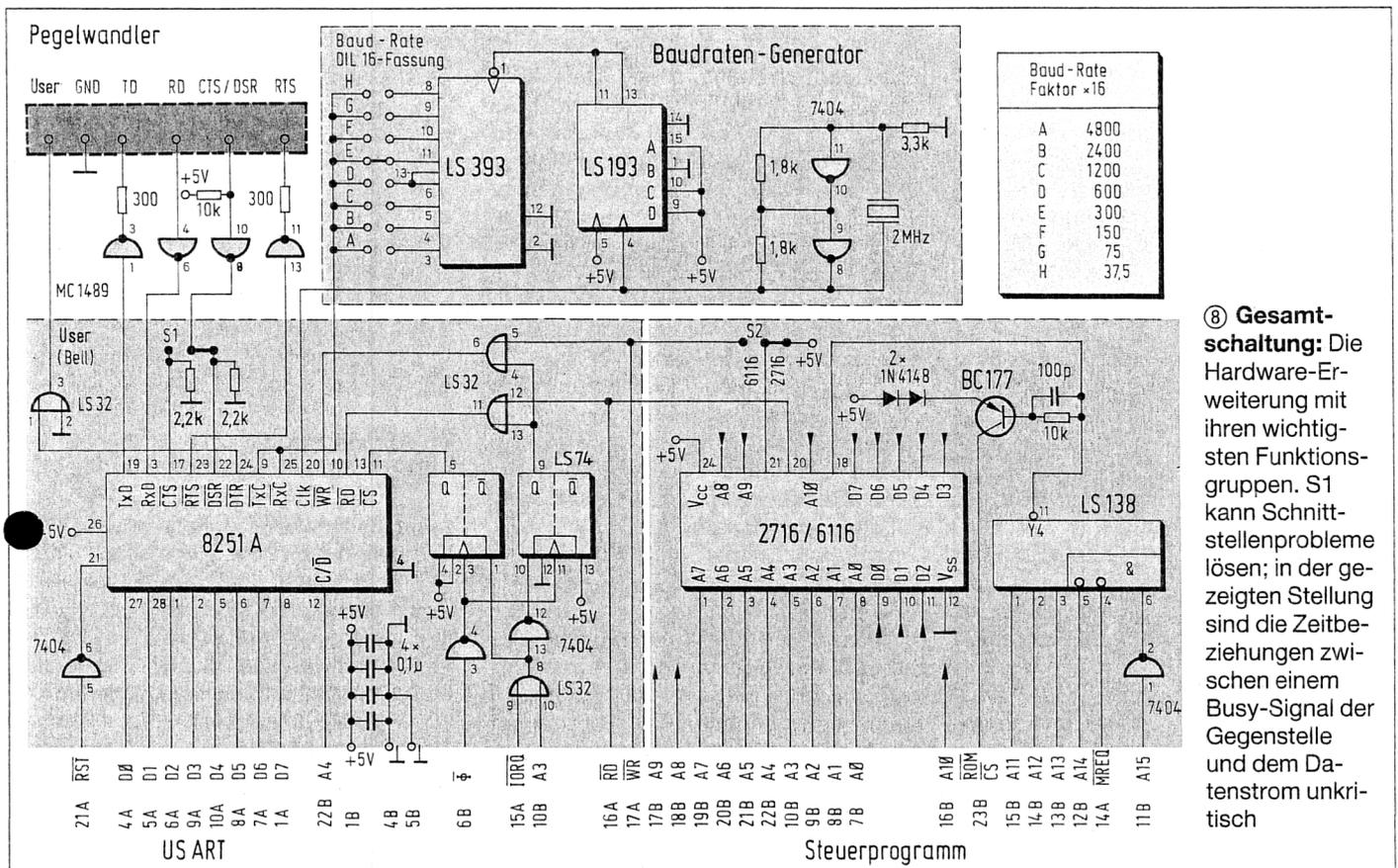
$$1/(12,3 \text{ ms}/10) = 813 \text{ Bd}$$

Mit der nächstliegenden genormten Baudrate von 600 Bd kann ein Zeichen dann alle 16,7 ms am Terminal eintref-

## ⑦ Bildschirmverwaltung:

Das Terminal-Programm orientiert sich an drei Systemvariablen





⑧ **Gesamt-schaltung:** Die Hardware-Erweiterung mit ihren wichtigsten Funktionsgruppen. S1 kann Schnittstellenprobleme lösen; in der gezeigten Stellung sind die Zeitbeziehungen zwischen einem Busy-Signal der Gegenstelle und dem Datenstrom unkritisch

fen. Pro Bildperiode sind damit im Mittel  $20 \text{ ms} / 16,7 \text{ ms} = 1,2$  Zeichen zu bearbeiten, dafür stehen die 5 ms zur Verfügung. Im Mittel darf ein Zeichen daher nicht mehr als  $5 \text{ ms} / 1,2 = 4,167 \text{ ms}$  Bearbeitungszeit beanspruchen. Die mit dem Zustand längste Bearbeitungszeit  $t_{\text{max}} = 5,2 \text{ ms}$  wird bei der Ausführung eines Bildschirmscrolls erreicht, hier werden 758 Bytes transportiert, zusätzlich wird dann die letzte Zeile gelöscht. Die höchste Verarbeitungsgeschwindigkeit, die auch andauerndes Scrolling einschließt, errechnet sich dann zu:

$$V_{\text{max}} = \frac{5 \text{ ms} \times \text{Wortformat (Bit)}}{t_{\text{max}} \times \text{Bildperiode}}$$

$$V_{\text{max}} = \frac{5 \text{ ms} \times 10 \text{ Bit}}{5,2 \text{ ms} \times 20 \text{ ms}} = 480 \text{ Bd}$$

In der Praxis kann man das ZX-Terminal auch mit 600 Bd betreiben. Dies funktioniert, da das Terminal im normalen Betrieb mehr Zeichen empfängt, die nur auf dem Bildschirm darzustellen sind und wesentlich weniger Zeit als das Scrolling benötigen.

Steht der Cursor jedoch in der untersten Zeile und zwingt man das Termi-

nal, mit jedem Zeichen ein Scrolling auszuführen – dies ist nur durch das Steuerzeichen LF (Line Feed, Zeilenverschiebung) möglich – so geht irgendwann ein Zeichen verloren. Im praktischen Betrieb hat sich gezeigt, daß dies nach etwa 8 LF's der Fall ist, im Normalfall werden jedoch nicht mehrere Bildschirmscrolls direkt hintereinander ausgeführt.

## Das Maschinenprogramm

Alle zum Terminal-Betrieb notwendigen Programme wurden modular aufgebaut und in Maschinensprache geschrieben. Die Funktionen werden dabei über eine Sprungliste erreicht (Bild 4), die ganz vorn im EPROM-Bereich liegt. Die Terminal-Funktion wird gestartet mit dem Basic-Aufruf: `RAND USR 8192 (NEWLINE)`

Tabelle 1. Adressenzuordnung des USART

IOREQ	A4	A3	Adresse im I/O-Bereich	USART-Register
0	0	0	E7H	Datenregister
0	0	1	EFH	-
0	1	0	F7H	Crtl-Cmd/Status
0	1	1	FFH	- (ZX-intern)

Das dann durchlaufene Programm, die Terminal-Hauptschleife (Bild 5), ist eine Endlosschleife, d. h. nach Erkennung und Bearbeitung von Ein-/Ausgabeaufgaben wiederholt sich dieses Programm ständig. Passiert gar nichts, so sorgt das Programm lediglich für einen blinkenden Cursor. ZX-Kenner wissen, daß hierfür die Systemvariable FRAMES benutzt wird, die das Interruptprogramm in Abständen von 20 ms dekrementiert.

Wichtig für die Terminal-Funktion und den Voll-Duplex-Betrieb ist, daß die Software an keiner Stelle nur wartet, sondern daß beide möglichen Eingaben, also Tastendruck und Zeichenempfang am Port, ständig geprüft werden.

Die auf eine Eingabe folgende Ausgabe wird über Unterprogramme erledigt. Ein Tastendruck startet das Programm CODKEY (Bild 5). Konnte der Empfang eines Zeichens über die serielle Schnittstelle festgestellt werden, so wird das Pro-

gramm ASCTZX (Bild 6) aufgerufen. Ein Tastendruck hat dann im allgemeinen die Ausgabe eines ASCII-Zeichens zur Folge. Ein empfangenes Zeichen erscheint auf dem Bildschirm, falls es zu den druckbaren gehört. Das ebenfalls aufgerufene Unterprogramm WRITEM legt bei eingeschalteter Download-Funktion das empfangene Zeichen im Speicher ab.

Vom Hauptprogramm wird auch die Autorepeat-Funktion der Tastatur erledigt. Bleibt eine Taste gedrückt, so wird das Zeichen nach einer Verzögerungszeit wiederholt ausgegeben. Je nach Zustand der Autorepeat-Funktion muß stets der Programmteil SERIN (Bild 6) durchlaufen werden. Er ist deshalb als Unterprogramm aufgebaut.

Das Schreiben von Symbolen in den Bildschirmbereich (Bild 7) orientiert sich an den Systemvariablen und an der Zeilenendekennung im Bildschirmbereich (76H). Eine vollständige Übersicht bietet das Assemblerlisting des Programms; es ist mit Kommentaren versehen und separat über den Franzis-Softwareservice zu beziehen.

## Die Hardware

Die Hardware (Bild 8) der seriellen Schnittstelle setzt sich aus zwei unabhängigen Teilen zusammen:

- Das EPROM mit der Adreßdecodierung (wahlweise ist ein RAM einsetzbar)
- Der Schnittstellenbaustein (USART) mit Baudrategenerator, Timinganpassung Z80/8085 und den Treibern/Empfängern für die Schnittstellenverbindung.

Die Adreßdecodierung für das EPROM/RAM hat die Aufgabe, beim Auftreten von Adressen im Bereich von 2000H(ex) - 27FFH(ex) den Speicherbaustein für den Z80 vorzubereiten. Der Z80 holt sich dann bei aktiver RD-Leitung das von ihm adressierte Byte aus dem Speicher. Gleichzeitig ist - ZX-81-typisch - das ZX-eigene ROM abzuschalten, da dieses ROM zweimal in der unteren Hälfte des Adreßbereichs auftaucht.

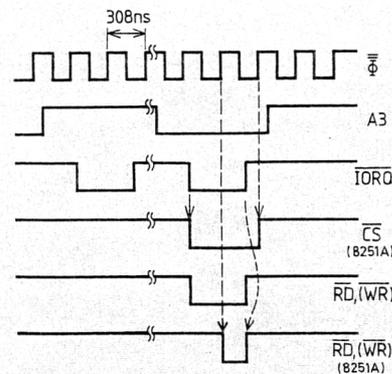
Der Baudratengenerator besteht aus dem Oszillator, dem Vorteiler und einem zweifachen 4-Bit-Binärteiler. Der Vorteiler teilt die 2-MHz-Schwingung des Oszillators durch 13 und bietet damit dem Binärteiler die Frequenz von 153 846 Hz an. Für asynchronen Betrieb

der Schnittstelle muß der USART die 16- oder 64fache Frequenz der Baudrate erhalten. Bei einem, durch die Initialisierung des USART, wählbaren Teilerfaktor von 16 muß der Binärteiler für 300 Bd die Frequenz  $16 \times 300 \text{ Hz} = 4800 \text{ Hz}$  liefern. Der Binärteiler muß also auf einen Teilerfaktor von  $153\,846/4800 \approx n = 32$  eingestellt werden. Der verbleibende Frequenzfehler liegt weit unter dem Wert, bei dem der USART eine Fehlabtastung vornimmt, d. h. falsche Zeichen liefern kann.

Die verwendete Beschaltung der Schnittstelle selbst hat den Vorteil, mit normgerechten Gegenstellen, also etwa einem Modem oder Drucker einwandfrei zusammenzuarbeiten. Es werden keine  $\pm 12 \text{ V}$  oder weitere Schnittstellentreiber benötigt, und ohne die  $300\Omega$  Schutzwiderstände sind die Signale außerdem TTL-kompatibel.

Ebenso wie die Speicherbausteine, müssen die I/O-Bausteine aus einem größeren Adreßbereich einzeln angesprochen werden können. I/O-Bausteine sollten beim ZX 81 nicht in dem Speicherbereich, in dem sich auch ROM und RAM befinden (memory mapped), sondern nur über ein aktives IORQ-Signal angesprochen werden. Im unteren Bereich liegen RAM und ROM. Jede Speicherzelle des oberen 32-KByte-Adreßbereichs wird durch das Interrupt-Programm alle elf Minuten einmal gelesen. Liegen hier Portbausteine, so könnten auf diese Weise Daten gelöscht werden.

Der ZX 81 verwendet zur Ansprache seiner I/O-Adressen eine bitweise Codie-



⑨ Anpassung des Z80-Timings an den USART

rung. Es wurden die intern nichtbenutzten Bits A3 und A4 ausgewählt (Tabelle 1). Bit A3 wird zum USART-Ansprache benutzt und muß daher für einen Portzugriff immer „0“ sein. Bit A4 wird zur Unterscheidung der Register verwendet.

Besondere Aufmerksamkeit mußte der hardwaremäßigen Anpassung zwischen Z80 und 8085-Timing zuteil werden - hier geht es letztlich um Nano-Sekunden. Der USART gehört zur Gruppe der 8085-Bausteine. Den zeitlichen Ablauf der USART-Ansprache zeigt Bild 9.

## Terminal- und Kommunikationssoftware

Wählt man den Terminal-Einsprung 8192 (RAND USR 8192), so wird die

Tabelle 2. Einige USART-Betriebsarten

Mode-Wort:	Datenbits	Stopbits	Parity	Wert	
	7	1	aus	4AH	74
	7	2	aus	CAH	202
	8	1	aus	4EH	78
	8	2	aus	CEH	206
	7	1	ein, ungerade	5AH	90
	7	1	ein, gerade	7AH	122
	7	2	ein, ungerade	DAH	218
	7	2	ein, gerade	FAH	250
	8	1	ein, ungerade	5EH	94
	8	1	ein, gerade	7EH	126
	8	2	ein, ungerade	DEH	222
	8	2	ein, gerade	FEH	254

Kommando-Wort:	Ausgang DTR, User	Ausgang RTS	Wert	
	1	1	25H	37
	1	0	05H	5
	0	1	27H	39
	0	0	07H	7

Bezeichnung der Ausgänge so, wie für den Benutzer zugänglich

Schnittstellen-Betriebsart mit den TE-DAS-Werten (8 Datenbits, 1 Stopbit, Parity aus) eingestellt.

Eine freie Einstellung der Betriebsart kann mit dem zweiten Einsprung 8195 erreicht werden. Vorher muß der gewünschte Wert des Mode-Registers in die RAM-Zelle 16 417, der Wert des Command-Registers in die RAM-Zelle 16 507 gebracht werden. Tabelle 2 liefert die Werte für die wichtigsten Betriebsarten. Nach Eingabe von

POKE 16417,250

POKE 16507,37

RAND USR 8195

arbeitet der USART z. B. mit 7 Datenbits, 2 Stopbits; Parity ist eingeschaltet und gerade.

Soll nur eine Initialisierung durchgeführt werden, z. B. für den Druckerbetrieb, so ist nach dem Poken der Werte der Aufruf

RAND USR 8201

durchzuführen. Eine ausführliche Beschreibung des Druckerbetriebs folgt im nächsten Heft. Das Kommandowort (KW) kann laufend geändert werden:

POKE 16417,KW

RAND USR 8204

Das Modewort kann nur durch den Aufruf 8201 oder durch den Terminal-Aufruf geändert werden.

## Zeichenausgabe und Zeichendarstellung

Die druckbaren ASCII-Zeichen werden nach Tabelle 3 erreicht. Für einige ASCII-Zeichen bietet der ZX 81 jedoch nicht das entsprechende Symbol. Diese Zeichen werden über die Shift-Taste als Grafik-Symbol erreicht. Soweit möglich wurden ASCII-ähnliche Grafik-Symbole verwendet.

Die Steuerzeichen werden erreicht, indem der Control-Modus durch Shift-Newline (FUNCTION) eingeleitet wird. Dem ZX 81 fehlt eine Control-Taste, daher ist dieser Schritt notwendig. Der Control-Zustand wird dem Benutzer durch den nicht mehr blinkenden Cursor angezeigt. Das nachfolgend gedrückte Zeichen (40H-5FH) wird dann als Control-Zeichen ausgegeben. Durch nochmaliges Shift-Newline kann der Control-Modus ohne Zeichenausgabe verlassen werden. Von der Tastatur können damit alle ASCII-Zeichen von 00H-5FH ausgegeben werden. Die Autorepeat-Funktion arbeitet auch bei

den Control-Zeichen. Zwei wichtige Steuerzeichen können zusätzlich direkt erreicht werden:

ODH CR NEWLINE

08H BS Shift 0 (RUBOUT)

Für die Darstellung der empfangenen Zeichen wird das höchste Bit des Zei-

chens auf Null gesetzt. Zeichen mit den Werten 60H bis 7FH werden durch Rücksetzen des 5. Bits in Großbuchstaben gewandelt.

Von den 32 möglichen Control-Zeichen werden einige als Steuerzeichen nach Tabelle 4 ausgewertet - unbekannt.

2000	C3	72	29	C3	7A	20	C3	62	27	C3	C3	20	C3	33	20	C3
2010	39	20	C3	3F	20	C3	45	20	C3	4B	20	C3	63	20	C3	9D
2020	25	C3	A4	25	C3	C6	26	C3	08	27	C3	6A	23	C3	1F	27
2030	C3	31	27	FD	7E	21	D3	F7	C9	D8	F7	FD	77	21	C9	FD
2040	7E	7B	D3	E7	C9	D8	E7	FD	77	7B	C9	CD	A0	26	D8	F7
2050	CB	47	28	F7	CD	AB	26	D8	F7	CB	7F	28	F7	FD	7E	7B
2060	D3	E7	C9	CD	AB	26	D8	F7	CB	4F	28	F7	DB	E7	FD	77
2070	7B	C9	FD	36	21	4E	FD	36	7B	25	E5	CD	C3	20	FD	36
2080	21	01	2A	04	40	01	01	44	A7	ED	42	30	06	FD	36	05
2090	80	18	14	2A	04	40	E5	01	06	00	09	7E	EE	5A	E1	46
20A0	B8	20	04	FD	CB	21	F6	E1	CD	2A	0A	CD	B4	20	CD	DF
20B0	29	C3	41	21	3A	EE	0E	FE	2F	20	04	CD	28	0F	C9	CD
20C0	2B	0F	C9	3E	00	D3	F7	D3	F7	D3	F7	D3	F7	3E	40	D3
20D0	F7	FD	7E	21	D3	F7	FD	7E	7B	FD	77	7C	D3	F7	C9	3E
20E0	03	CD	FE	20	06	20	21	ED	24	7E	C5	E5	CD	D7	22	E1
20F0	C1	23	05	20	F4	3E	83	CD	FE	20	CD	10	24	C9	ED	5B
2100	0E	40	06	20	12	13	05	C2	04	21	13	ED	53	0E	40	C9
2110	2A	0E	40	FD	CB	21	46	28	0C	FD	CB	21	66	20	0A	FD
2120	CB	34	66	28	04	CB	FE	18	02	CB	BE	DB	F7	CB	4F	28
2130	08	D8	E7	CD	28	23	CD	D7	22	3A	26	40	E6	FE	FE	FE
2140	C9	CD	10	21	28	FB	CD	86	21	3E	E0	FD	B6	34	FD	77
2150	34	CD	10	21	28	EB	FD	CB	34	76	20	F5	FD	CB	21	9E
2160	FD	CB	34	5E	28	04	FD	CB	21	0E	CD	10	21	28	D2	FD
2170	7E	21	FD	AE	34	CB	5F	28	F1	FD	CB	21	56	28	DD	FD
2180	7E	7B	D3	E7	18	D6	FD	CB	21	96	ED	48	25	40	CD	BD
2190	07	01	D1	24	09	7E	FD	CB	21	66	20	3B	FE	FF	CB	FE
21A0	80	28	00	FE	81	20	16	FD	CB	21	E6	FD	CB	21	C6	C9
21B0	3E	01	FD	AE	21	FD	77	21	FD	CB	21	A6	C9	FD	CB	21
21C0	46	20	0A	CB	6F	20	02	E6	1F	FD	CB	21	C6	D3	E7	FD
21D0	77	7B	FD	CB	21	D6	C9	FD	CB	21	A6	FE	42	CA	04	22
21E0	FE	43	CA	5A	24	FD	CB	21	76	CB	FE	52	28	1E	FE	45
21F0	28	1F	FE	4A	28	20	FE	4E	28	FE	4C	20	32	FE	53	
2200	CA	89	22	C9	CD	39	21	20	FB	C3	83	26	FD	CB	21	EE
2210	C9	FD	CB	21	AE	C9	2A	04	00	01	0E	00	09	5E	23	56
2220	EB	E9	2A	04	40	23	06	00	70	23	70	0E	05	09	70	C9
2230	CD	39	21	20	FB	CD	F7	23	CD	10	24	CD	10	24	2A	04
2240	40	23	5E	23	56	01	03	00	09	4E	23	46	60	69	7B	02
2250	CB	7E	E5	05	CD	D7	22	D1	E1	23	1B	CD	39	21	28	EE
2260	CD	78	22	F5	CD	39	21	20	FB	F1	FE	53	CB	FE	20	20
2270	DD	CD	39	21	28	FB	18	EB	E5	D5	ED	48	25	40	CD	BD
2280	07	01	D1	24	09	7E	D1	E1	C9	CD	AE	22	20	FB	2A	04
2290	40	01	00	00	09	4E	23	46	23	5E	23	56	EB	79	B0	CB
22A0	CD	AE	22	C0	7E	D3	E7	CD	42	23	08	18	EF	E5	C5	
22B0	CD	10	21	C1	E1	C0	D8	F7	CB	47	28	F2	DB	F7	CB	7F
22C0	28	EC	AF	C9	FE	0D	C0	FD	7E	34	D6	1A	FD	BE	34	F5
22D0	CD	AE	22	F1	20	F6	C9	CB	BF	4F	E6	60	28	11	CB	71
22E0	28	02	CB	A9	AF	47	21	EF	24	09	7E	CD	AB	23	C9	79
22F0	FE	00	CA	F7	23	FE	0A	CA	10	24	FE	1C	CA	3F	24	FE
2300	09	CA	50	24	FE	08	CA	95	24	FE	08	CA	72	24	FE	0C
2310	CA	5A	24	FE	01	CA	84	24	FE	02	CA	89	24	FE	1B	CA
2320	2E	45	4E	23	46	23	C9	FD	CB	21	6E	C8	2A	04	40	
2330	23	E5	4E	23	46	23	5E	23	56	D5	23	5E	23	56	EB	09
2340	D1	E5	A7	ED	52	E1	37	3F	20	04	01	FF	FF	37	77	03
2350	E1	71	23	70	D0	01	95	00	09	06	01	70	C9	3E	02	FD
2360	AE	7C	D3	F7	FD	7E	7C	D3	F7	C9	2A	04	40	23	5E	23
2370	5E	23	4E	23	46	C5	23	4E	23	46	23	7E	69	60	C1	E5
2380	CB	47	28	0C	19	CD	A0	23	E5	A7	ED	42	E1	23	20	F5
2390	E1	7B	B2	28	07	CD	A0	23	23	1B	18	F5	CD	85	26	C9
23A0	7E	FD	77	7B	CD	48	20	C9	2A	0E	40	FD	CB	21	4E	28
23B0	02	F6	80	77	CD	B8	23	C9	23	7E	FE	76	20	03	CD	C8
23C0	23	22	0E	40	CD	CF	24	C9	E5	ED	48	10	40	08	A7	ED
23D0	42	E1	20	04	CD	23	C9	23	C9	2A	0C	40	5D	54	13	
23E0	01	22	00	09	01	F6	02	ED	B0	28	16	00	3E	76	BE	28
23F0	04	72	2B	18	F9	23	C9	2A	0E	40	16	00	3E	76	72	23

2400	BE	20	FB	01	20	00	A7	ED	42	CD	CF	24	22	0E	40	C9
2410	2A	10	40	01	21	00	A7	ED	42	44	40	2A	0E	40	CD	E0
2420	24	A7	ED	42	F2	35	24	2A	0E	40	01	21	00	09	22	0E
2430	40	CD	CF	24	C9	CD	DA	23	2A	0E	40	CD	CF	24	C9	2A
2440	0E	40	CD	E0	24	2A	0E	40	23	22	0E	40	CD	CF	24	C9
2450	2A	0E	40	CD	E0	24	CD	B8	23	C9	2A	10	40	2B	2B	3E
2460	00	0E	18	06	20	77	2B	05	20	FB	2B	00	F5	CD	3F	
2470	24	C9	2A	0C	40	01	21	00	09	44	40	2A	0E	40	A7	ED
2480	42	FB	2A	0E	40	CD	E0	24	01	21	00	A7	ED	42	22	0E
2490	40	CD	CF	24	C9	ED	4B	0E	40	2A	0C	40	23	A7	ED	42
24A0	CB	60	69	CD	E0	24	2B	7E	FE	76	20	01	2B	22	0E	40
24B0	CD	CF	24	C9	FD	CB	21	CE	C9	FD	CB	21	9E	C9	FD	CB
24C0	21	76	CB	2A	04	00	01	0C	00	09	5E	23	56	EB	E9	CB
24D0	7E	28	06	FD	CB	21	FE	18	04	FD	CB	21	9E	CB	FE	C9
24E0	FD	CB	21	7E	28	04	CB	FE	18	02	CB	BE	C9	3E	3E	20
24F0	5A	58	2D	54	45	52	4D	49	4E	41	4C	20	56	2E	33	2E
2500	30	20	28	43	29	07	31	39	38	34	20	3C	3C	0D	0A	00
2510	05	08	0C	00	06	07	01	10	11	17	15	1A	16	1B	18	1C
2520	1D	1E	1F	20	21	22	23	24	25	0E	19	13	14	12	0F	0A
2530	26	27	28	29	2A	2B	2C	2D	2E	2F	30	31	32	33	34	35
2540	36	37	38	39	3A	3B	3C	3D	3E	3F	04	08	02	03	09	5A
2550	58	43	56	41	53	44	46	47	51	57	45	52	54	31	32	33
2560	34	35	30	39	38	37	36	50	4F	49	55	59	0D	4C	4B	4A
2570	40	20	2E	40	4E	42	3A	3B	3F	2F	3C	40	5F	40	5F	FF
2580	FF	26	FF	25	27	FD	5F	5B	21	0E	01	21	5E	5F	22	29
2590	28	24	25	00	3D	28	5D	5C	23	2C	3E	3E	2A	21	7D	40
25A0	CD	BC	25	C9	2A	0A	40	CD	08	09	20	0F	06	16		

# ZX-81-Kochbuch II

te Control-Zeichen werden ignoriert. Einheitlich gehandhabt werden bei anderen Terminals nur CR, LF, BS, BELL und vielleicht noch FF (0CH), also Bildschirm löschen.

Von den erwähnten Bitmanipulationen ist die eventuell eingeschaltete Down/Uploadfunktion nicht betroffen. Die Zeichen werden so übernommen, wie sie an der Datenquelle vorgefunden werden. Kleinbuchstaben werden daher auch so abgespeichert. Ebenso können mittels Upload Kleinbuchstaben oder „nicht-ASCII-Zeichen“ mit gesetztem höchsten Bit ausgegeben werden.

## Intern-Modus und RAM-Vereinbarung

Der Intern-Modus eröffnet eine Reihe von Möglichkeiten, die für die Datenkommunikation wichtig sind. Im wesentlichen lassen sich empfangene Texte im ZX-Speicher ablegen (Download) und vorbereitete Texte über die Schnittstelle ausgeben (Upload). Die meisten der Funktionen im Intern-Modus (IM) lassen sich nur dann benutzen, wenn die RAM-Vereinbarung erfüllt ist. Sie soll daher zunächst erklärt werden.

Erst einmal ist die Reservierung von Speicherplatz notwendig, damit sich Basic-Programme mit den dazugehörigen Variablenfeldern nicht mit den Puffern für Down/Upload überschneiden. Diese Reservierung ist erst bei mehr als 1 KByte Speicher möglich.

Je nachdem, wieviel Speicherplatz man für ein Basic-Programm reservieren möchte, ist also zunächst die Systemvariable RAMTOP auf einen niedrigeren Wert zu setzen. Der Bereich oberhalb von RAMTOP ist dann für Kommunikationszwecke nutzbar. Direkt ab RAMTOP muß die RAM-Vereinbarung angesiedelt werden, die aus 16 Bytes besteht (Tabelle 5). Die RAM-Vereinbarung wird beim Start des Terminals immer dann geprüft, wenn der ZX 81 mehr als 1 KByte Speicher besitzt. Die Prüfung, ob die RAM-Vereinbarung eingehalten wurde, erfolgt durch die Verknüpfung zweier Bytes. Passen sie zusammen, wird die gesamte Vereinbarung anerkannt.

Der Benutzer möchte z. B. Speicherplatz ab 5800H, also ab 22528 für Download benutzen. Das höchste Byte dieses Wertes, also 58H, muß in der RAM-Vereinbarung in der Adresse RAMTOP+6 abgelegt werden. Im ersten Byte der

RAM-Vereinbarung liegt ein Kontroll-Byte, das das Ergebnis aus der Ex-Or Verknüpfung des variablen Wertes aus

RAMTOP+6 und dem konstanten Wert 5AH darstellt. Das Kontroll-Byte errechnet sich zu:

**Tabelle 3. Ausgabe und Darstellung der ASCII-Zeichen im Terminalbetrieb**

Einige Zeichen wurden durch Grafiksymbole (GS) ersetzt.

Code	Symbol	ZX-81-Tastatur	
20H		SPACE	
21H	!	SHIFT 5, SHIFT 8	GS 5
22H	"	SHIFT P	
23H	£ #	SHIFT SPACE	
24H	\$	SHIFT U	
25H	%	SHIFT T, SHIFT Y	GS 6
26H	&	SHIFT E	GS 7
27H	'	SHIFT 1	GS 1
28H	(	SHIFT I	
29H	)	SHIFT O	
2AH	*	SHIFT B	
2BH	+	SHIFT K	
2CH	,	SHIFT .	
2DH	-	SHIFT J	
2EH	.	.	
2FH	/	SHIFT V	
30H	0	0	
'	'	'	
,	,	,	
39H	9	9	
3AH	:	SHIFT Z	
3BH	;	SHIFT X	
3CH	<	SHIFT N	
3DH	=	SHIFT L	
3EH	>	SHIFT M	
3FH	?	SHIFT C	
40H	\$ @	SHIFT S, SHIFT F	GS 10
41H	A	A	
'	'	'	
,	,	,	
5AH	Z	Z	
5BH	[ Ä	SHIFT 4	GS 4
5CH	\ Ö	SHIFT A, SHIFT H	GS 8
5DH	] Ü	SHIFT 2	GS 2
5EH	^	SHIFT 7	GS 3
5FH	-	SHIFT D, SHIFT G	GS 9

**Tabelle 4. Ausgewertete Steuerzeichen in Empfangsrichtung**

0DH CR	^M	Rest der Zeile löschen, Cursor an den Zeilenanfang
0AH LF	^J	Cursor eine Zeile nach unten, in der untersten Zeile wird der Bildschirminhalt eine Zeile nach oben geschoben, die unterste Zeile gelöscht
08H BS	^H	Cursor ein Zeichen nach links, ist der Zeilenanfang erreicht, wird der Cursor auf das nächsthöhere Zeilenende gesetzt. Am Anfang der obersten Zeile bleibt der Cursor stehen
07H BELL	^G	Am „User“-Ausgang (DTR) erscheint ein Impuls, je nach Portinitialisierung pos. oder neg., benutzbar zur Ansteuerung eines „Piepers“
1CH	^Ö*	Der Cursor wird an den Anfang der obersten Zeile gesetzt
0CH	^L	Der Bildschirm wird vollständig gelöscht; Cursor an Bildanfang
09H	^I	Der Cursor wird um ein Zeichen nach rechts bewegt, am Zeilenende erscheint der Cursor am Anfang der folgenden unteren Zeile. Am Bildende wird der Bildschirm „gescrollt“
0BH	^K	Der Cursor wird um eine Zeile nach oben bewegt ohne die Spaltenposition zu verändern. In der obersten Zeile bleibt der Cursor stehen
01H	^A	Invertierte Darstellung der folgenden Zeichen
02H	^B	Normale Darstellung der folgenden Zeichen
1BH ESC	^Ä*	Bei gesetzter RAM-Vereinbarung wird ein Sprung auf eine Benutzer-Routine durchgeführt, ohne RAM-Vereinbarung wird das Zeichen ignoriert
*		siehe auch Tabelle 3, bei allen Control-Zeichen sind die Bits 6 und 5 auf Null gesetzt

- 5AH = 01011010  
 58H = 01011000  
 00000010 = 02H

Dieser Wert muß also in die Speicherzelle eingesetzt werden, auf die RAMTOP zeigt. Die RAM-Vereinbarung wird sonst nicht anerkannt und die Möglichkeiten des Intern-Modus blieben ungenutzt. Das Kontroll-Byte ist lediglich ein Test, ob eine sinnvolle RAM-Vereinbarung existiert – da falsche Werte zum „Absturz“ des Rechners führen. Der kleinste Wert für RAMTOP ist 4E00H. Wichtig ist auch, daß der Bereich RAMTOP-RAMTOP+15 nicht etwa durch Puffer überschrieben werden kann. Die unterste mögliche Pufferadresse darf erst ab RAMTOP+16 beginnen.

Wem das Setzen der RAM-Vereinbarung zu kompliziert ist, der kann durch den Aufruf RAND USR 8198 eine feste RAM-Vereinbarung (Tabelle 5) vorgeben, die nach dem Aufruf natürlich auch veränderbar ist. Beim Ändern der Startadresse des Download-Puffers muß aber immer das Kontroll-Byte nach dem beschriebenen Muster mitgeändert werden.

Ein Start des Terminals mit der Reservierung von Speicherplatz sieht dann z. B. so aus:

```
POKE 16388,0 ;RAMTOP auf 25600
                setzen
```

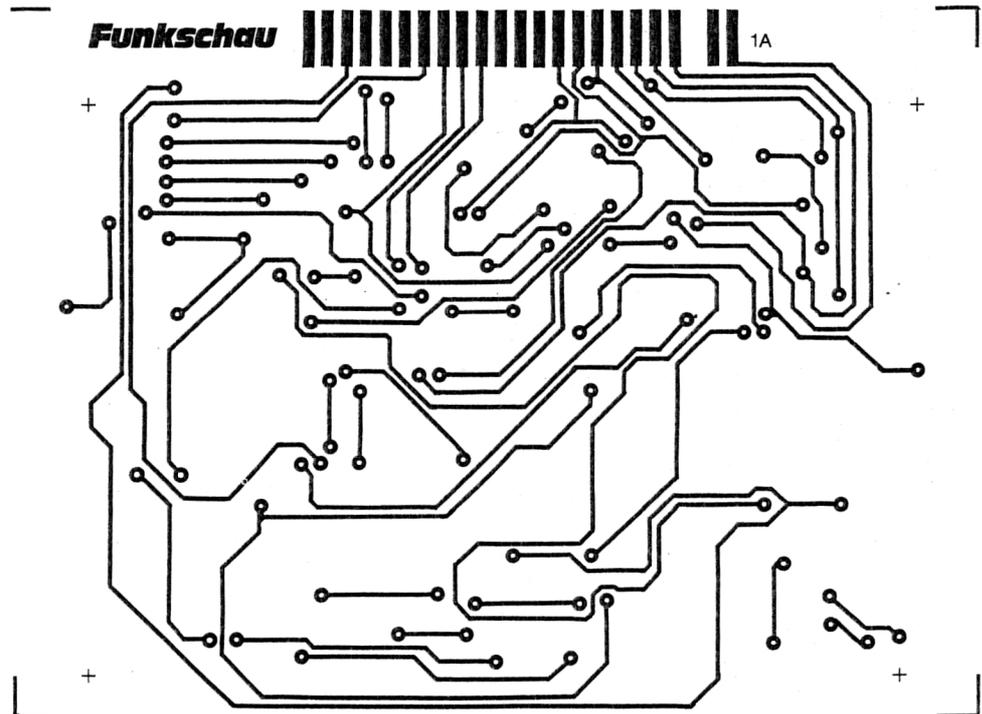
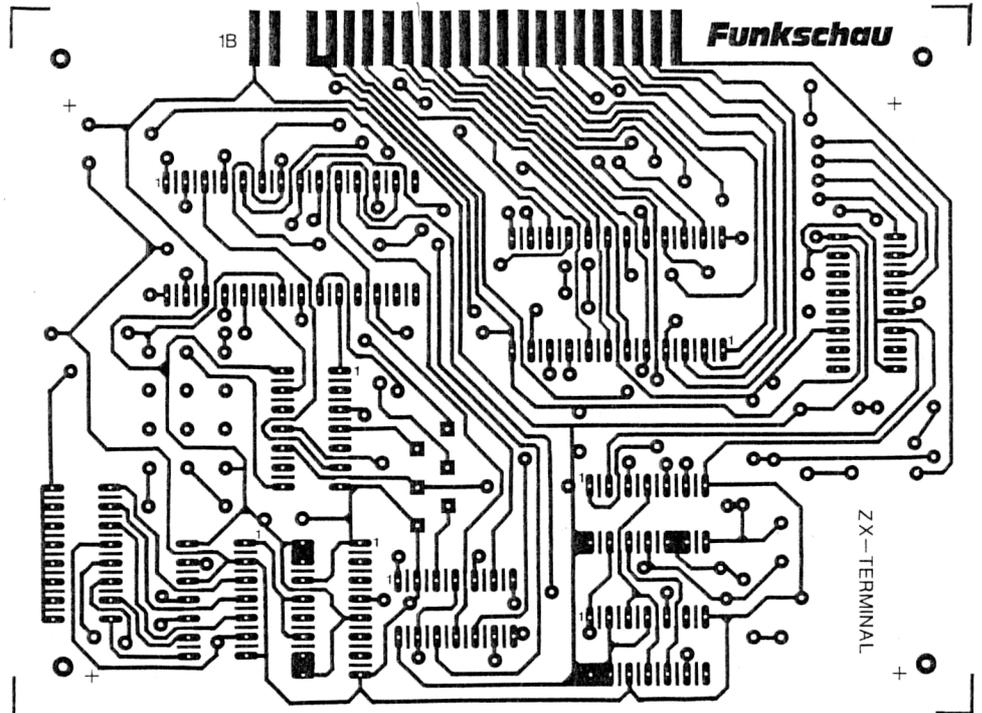
```
POKE 16389,100
NEW
```

```
RAND USR 8198 ;feste RAM-Vereinbarung
                setzen
```

```
RAND USR 8192 ;Terminal aufrufen
```

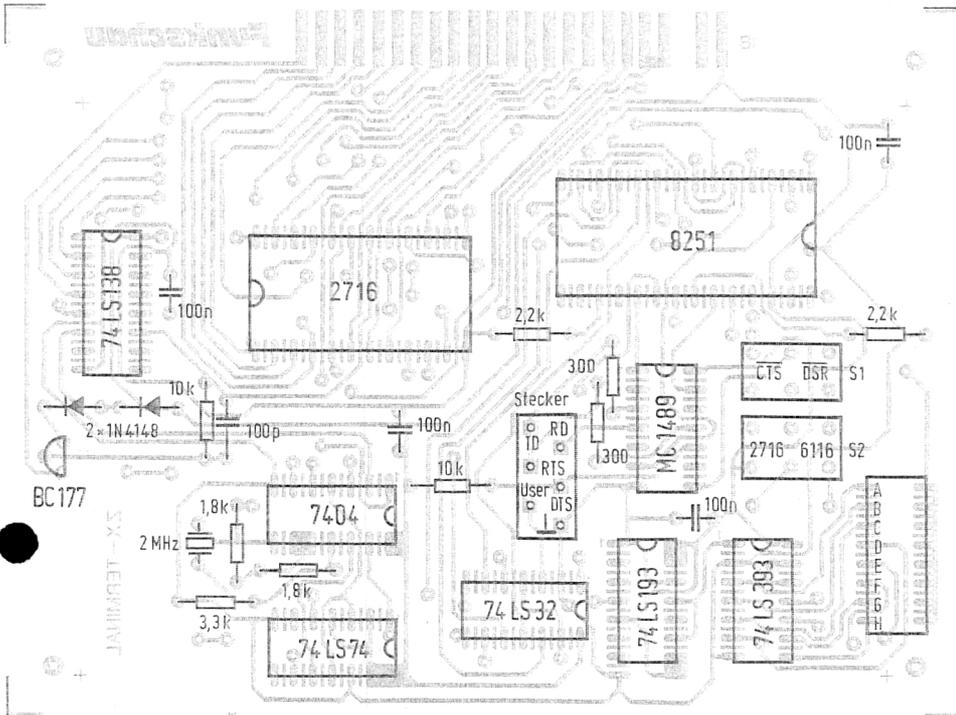
Meldet sich das Terminal, kann der Intern-Modus mit Shift 9 (GRAPHICS) angerufen werden. Das danach gedrückte Zeichen wählt die Funktionen nach Tabelle 6 aus. Der Zustand „Intern-Modus“ wird dabei durch den abgeschalteten Cursor angezeigt.

Download ist nach jedem Starten des Terminals ausgeschaltet und muß bei Bedarf durch die IM-Funktion „R“ eingeschaltet werden. Der Download-Puffer wird als Ringpuffer verwaltet: Sobald er voll ist, werden die ältesten Daten überschrieben. Mit dem Basic-Aufruf RAND USR 8234 kann der Inhalt des Puffers dann über die serielle Schnittstelle, z. B. an einen Drucker, ausgegeben werden. Die Ausgabe-Routine berücksichtigt dabei einen eventuellen Pufferüberlauf, d. h. die Daten werden in der richtigen Reihenfolge ausgegeben. Auch ohne erfüllte RAM-Vereinbarung sind zwei Funktionen nutzbar, Rückkehr zum Basic (IM-B) und Löschen des Bildschirms (IM-C).



Für den Anschluß eines Modems muß man sich ein Kabel so anfertigen, daß mindestens drei Verbindungen mit dem 25poligen Stecker hergestellt werden: TD an 2, RD an 3 und GND an 7. Ist das

Terminal fertig aufgebaut, dann lassen sich alle Möglichkeiten auch ohne ein angeschlossenes Gerät einfach testen. Man macht sich die Eigenschaft „voll-Duplex“ zunutze und verbindet die Da-



**Tabelle 5. Aufbau der RAM-Vereinbarung**

RAMTOP ist eine Systemvariable, der Wert zeigt auf das erste Byte des oberen Speichers, das vom Basic unberührt bleibt

- RAMTOP-> Byte ;Kontroll-Byte
- RAMTOP+1 Byte low ;Länge Download-Puffer, wird vom Terminal-
- RAMTOP+2 Byte high ;prog. bei jedem Zeichen inkrementiert
- RAMTOP+3 Byte low ;Ende-Adr. des Download-Puffers
- RAMTOP+4 Byte high
- RAMTOP+5 Byte low ;Anfangsadr. des Download-Puffers
- RAMTOP+6 Byte high
- RAMTOP+7 Byte ;Puffer-voll Flag
- RAMTOP+8 Byte low ;Länge des Upload-Puffers
- RAMTOP+9 Byte high
- RAMTOP+10 Byte low ;Anfangsadr. des Upload-Puffers
- RAMTOP+11 Byte high
- RAMTOP+12 Byte low ;Unterprogrammadresse, wird bei einem empf.
- RAMTOP+13 Byte high ;ESC-Zeichen angesprungen
- RAMTOP+14 Byte low ;Unterprogrammadresse, wird durch die
- RAMTOP+15 Byte high ;IM-J Funktion aufgerufen

Mit dem Aufruf RAND USR 8198 erhält man folgende RAM-Vereinbarung:

RAMTOP	3EH	Kontroll-Byte		
+1	00H	Länge der empf. Zeichen		,0
+2	00H			
+3	FFH	Ende-Adr. Download		,32767
+4	7FH			
+5	10H	Start-Adr. Download		,25616
+6	64H			
+7	00H	Flag		
+8	22H	Länge der Upload-Zeichen		,34
+9	00H			
+10	EDH	Start-Adr. Upload-Puffer		,9453
+11	24H	(String im EPROM)		
+12	ECH	Escape-Routine, zeigt auf ein Return		
+13	24H			
+14	3FH	IM-J Routine, zeigt auf Cursor-Home-Routine im EPROM		
+15	24H			

tensendeleitung TD mit der Empfangsleitung RD, am D-Stecker sind dies die Pins 2 und 3. Getippte Symbole müssen sogleich auf dem Bildschirm erscheinen.

Beim Betrieb des ZX 81 macht sich die instabile mechanische Konstruktion nachteilig bemerkbar; auch die lediglich verzinnte und nicht vergoldete Anschlußleiste spielt eine Rolle. Eine Verbesserung läßt sich dadurch erreichen, daß der ZX 81, zusammen mit Interfaceplatine, RAM-Erweiterung und Netzteil, auf eine Platte montiert wird.

Weitere Probleme, wie Spannungsversorgung der Speichererweiterung und Wärmestau im Gehäuse, lassen sich mit einigem Aufwand ebenfalls lösen.

Friedrich Bollow/Uwe Clausen

**Tabelle 6. Funktionen im Intern-Modus (IM)**

Der Intern-Modus wird durch Shift 9 (GRAPHICS) eingeleitet

IM -B	Basic,	zurück zum Basic, das Basic-Programm wurde ebenso wie die Variablen nicht gelöscht
IM -C	Clear,	Bildschirm löschen, Cursor home
IM -R	Receive,	empfangene Zeichen werden im Download-Speicher abgelegt
IM -E	End,	Zeichen nicht mehr im Download-Speicher ablegen
IM -S	Send,	die Zeichen des Upload-Puffers werden ausgegeben, nach einem CR folgt 0,5 s Pause
IM -N	New,	Rücksetzen des Download-Speichers, Länge = 0, Puffervoll Flag = 0
IM -J	Jump,	Sprung zur eigenen Maschinen-Routine, die Routine muß mit einem Return beendet werden
IM -L	List,	Anzeige der empfangenen Zeichen des Download-Puffers, Pufferüberlauf wird nicht berücksichtigt, also nur die vorhandene Länge dargestellt, Abbruch der Ausgabe mit „S“, Anhalten und Warten mit „Space“, weiter und kurzes Anhalten mit jeder anderen Taste. Während des Listens wird ein evtl. Empfang von Zeichen nicht berücksichtigt.

## ZX 81 à la carte

# Drucksache

## ZX 81 akzeptiert übliche Drucker

Einer der Hauptgründe, die den ZX 81 bei vielen in Mißkredit gebracht haben, ist seine Unfähigkeit, handelsübliche Drucker mit serieller Schnittstelle anzusteuern. Das im vorangegangenen Heft vorgestellte ZX-81-Terminal räumt jetzt auch mit dieser „Macke“ auf – ohne zusätzlichen Aufwand.

Der ZX 81 kennt die Druckbefehle LLIST, LPRINT und COPY. Möchte man das ZX-81-ROM unangetastet lassen, so können diese Befehle lediglich mit den speziellen ZX-Druckern angewendet werden. Dennoch sind durch den Aufruf von Maschinenroutinen gleichwertige Druckfunktionen mit einem „normalen“ Drucker möglich; die notwendige Codeumwandlung vom ZX-81-Code in ASCII-Zeichen wird dabei gleich mit erledigt.

### Drucker und ZX 81 müssen sich erst anfreunden

Vor dem Aufruf der Routinen muß einmal der Schnittstellenbaustein gemäß Tabelle 2 (siehe Heft 23, Seite 75) initialisiert werden. Anschließend ist der Drucker auf die gleiche Baudrate und das gleiche Datenformat einzustellen.

Anders als bei einer Modemverbindung kann der Drucker den Datenstrom über eine eigene Leitung anhalten, da meist die Druckgeschwindigkeit kleiner als die Übertragungsgeschwindigkeit ist. Der Umgang mit den z. B. auf diese Art entstandenen Datengruppen wird über Vereinbarungen geregelt, die allgemein „Kommunikationsprotokoll“ oder einfach „Protokoll“ genannt werden. Häufig lassen sich Drucker auf verschiedene Protokolle einstellen, es ist in unserem Fall dann das Ready/Busy- oder RTS/CTS-Protokoll einzustellen.

Ein eigenes Thema ist die Steckerbeschaltung für serielle Datenverbindungen, denn genormt ist nur die Verbindung zwischen Terminal und Modem. Bei Rechnern findet man normalerweise folgende Beschaltung der 25poligen D-Buchse:

Pin 2	TD	(Ausgang)
Pin 3	RD	(Eingang)
Pin 4	RTS	(Ausgang)
Pin 5	CTS	(Eingang)
Pin 7	Gnd	(Masse)

Das Ready/Busy-Signal an der D-Buchse des Druckers kann, wenn die Belegung nicht bekannt ist, durch die meist vorhandene ON-LINE oder SELECT-Taste ausfindig gemacht werden. Für „ON-LINE“ muß der Ausgang eine positive Spannung, für „OFF-LINE“ eine negative Spannung liefern. Dieser Ausgang muß mit dem CTS-Eingang der Terminal-Schnittstelle verbunden werden. Auf der Platine kann dieses Signal auch auf den  $\overline{\text{DSR}}$ -Eingang des 8251A gelegt werden; in diesem Fall sind die Zeitbeziehungen zwischen dem Busy-Signal und dem Datenstrom unkritisch. Die Software berücksichtigt beide Beschaltungsmöglichkeiten. Natürlich muß auch die Verbindung vom Datenausgang (TD) der Schnittstelle zum Dateneingang (RD) des Druckers und die Massenverbindung (immer Pin 7) hergestellt werden.

Bei einem Zeilenende gibt der ZX 81 immer CR/LF aus; auch darauf muß der Drucker eingestellt werden. Und noch ein Hinweis: Eine Druckausgabe läßt

sich immer durch die BREAK-Taste beenden, eine Überwachung der Zeilenlänge auf einen bestimmten Wert wird von der Treibersoftware jedoch nicht vorgenommen.

### So werden Listings und Texte gedruckt

Jetzt wird es spannend. Wenn man glaubt, alle Verbindungen zwischen der Terminal-Schnittstelle richtig gezogen zu haben und das Protokoll stimmt, dann darf man nun irgendein kurzes Programm am ZX 81 eintippen. Wird danach mit

RAND USR 8222

die Routine aufgerufen, die den LLIST-Befehl simuliert, dann muß der Drucker das Listing des Programms ausgeben. Wenn nicht, dann stimmt bei der Verdrahtung etwas nicht oder es wurden bei der Initialisierung der Schnittstelle Fehler begangen. Kein Fehler ist es jedoch, wenn Programmzeilen, die am Bildschirm mehrere Zeilen in Anspruch nehmen, vom Drucker als eine Zeile ausgegeben werden.

Soll ein Listing nur auszugsweise (höchstens 22 Zeilen) gedruckt werden, dann ist dies mit dem Maschinencode-Aufruf

RAND USR 8225

möglich. Dabei ist die Zeilennummer der ersten zu druckenden Programmzeile mit LIST n der Ausgabe-Routine zu übergeben (für n ist die Nummer der gewünschten Programmzeile einzugeben). Die Nummer muß tatsächlich vorhanden sein, sonst erfolgt keine Ausgabe.

Die Maschinencode-Routine mit Sprung-Adresse 8228 ist für die Ausgabe von Zeichenketten und Zahlen zuständig, sie simuliert also den LPRINT-Befehl. Zeichenketten können direkt (Text zwischen Anführungszeichen) oder als Stringvariable definiert (z. B. A\$) der Ausgabe-Routine übergeben werden. Zahlenvariable lassen sich durch ein vorangestelltes STR\$ ausgeben.

Ein Strichpunkt am Ende einer Druckanweisung unterdrückt das sonst immer ausgesendete CR/LF-Zeichen. Eine folgende Druckanweisung setzt in diesem Fall dort fort, wo die vorangegangene

## ZX-81-Kochbuch II

aufhörte (vergleichbar den PRINT-Befehlen). Zur Klärung einige Beispiele:

```
PRINT CHR$ USR 8228, „TEST“
```

bewirkt die Ausgabe der Zeichenkette TEST auf dem Drucker. Wurde die Zeichenkette TEST zuvor der Stringvariablen A\$ zugeordnet (A\$ = „Test“), dann ist auch die Ausgabe mit dem Befehl

```
PRINT CHR$ USR 8228, A$
```

zulässig. Eine Zahlenvariable (z. B. PI) wird so ausgegeben:

```
PRINT CHR$ USR 8228, STR$ PI
```

Der alleinige Wagenrücklauf mit Zeilenvorschub wird durch Aussenden der CR/LF-Zeichen ausgelöst. Dies bewirkt der Befehl

```
PRINT CHR$ USR 8228,““
```

Der Ausdruck CHR\$ vor jedem USR-Aufruf der Routine mit Sprungadresse 8228 ist nötig, um eine für den Syntax-Test des ZX 81 verträgliche Programmzeilenstruktur zu bekommen.

Eine formatierte Ausgabe am Drucker, also die gezielte Positionierung von Tex-

ten, Ziffern und Zahlen ist dann möglich, wenn für die Zwischenräume Leerstrings gleicher Länge ausgegeben werden. Man kann aber auch auf Tabulator-Befehle des Druckers zurückgreifen. Invertierte Zeichen in einer Zeichenkette tauchen beim Ausdruck als Kleinbuchstaben auf; die Ausgabe von Sonderzeichen und Ziffern bleibt jedoch von einer Invertierung unbeeinflusst.

Nicht gedruckt werden die Grafikzeichen des ZX 81. Diese Zeichen werden vielmehr in ASCII-Zeichen umgewandelt, die nützlicher sind und im Zeichenvorrat des ZX 81 fehlen. Die Zuordnung zwischen dem jeweiligen ZX-81-Zeichencode (Grafiksymbole) und den stattdessen ausgedruckten ASCII-Zeichen ist der Tabelle zu entnehmen. Sind dort einem ZX-81-Code zwei Symbole gegenübergestellt, so sind das die Zeichen die Drucker mit umschaltbarem Zeichensatz bieten.

Bei den Aufrufen der Routine 8228 taucht der Text, der gedruckt wird, nicht am Bildschirm auf. Dennoch registriert der ZX 81 die Ausgaben auf den Drucker so, als ob sie am Bildschirm stünden. Nach 22 Zeilen ist daher für den Computer der Bildschirm „voll“; er reagiert darauf mit dem Abbruch der Routine und mit der Ausgabe des Fehlercodes 5. Mit

dem SCROLL-Befehl läßt sich dieser Zwangsabbruch nach 22 Zeilen vermeiden.

Steuerzeichen für den Drucker übermittelt die Routine ab der Sprungadresse 8216. Dazu ist zuerst der Dezimalcode des Steuerzeichens per POKE-Befehl in die Speicherzelle 16507 zu laden und dann die Routine aufzurufen. Um z. B. den Steuercode ESC (Escape) zu senden, sind folgende Schritte nötig:

```
POKE 16507,27  
RAND USR 8216
```

### Jetzt wird der COPY-Befehl simuliert

Mit dem COPY-Befehl des ZX 81 wird bei den ZX-Druckern der Inhalt des Bildschirms auf Papier gebannt. Bei der EPROM-Software erfüllt die Routine ab Sprungadresse 8231 den gleichen Zweck. Diese Routine läßt sich zwar auch im Direktmodus aufrufen, da der ZX 81 dann aber erst einmal den Bildinhalt löscht, erhält man nur 22 Leerzeilen. Der Aufruf

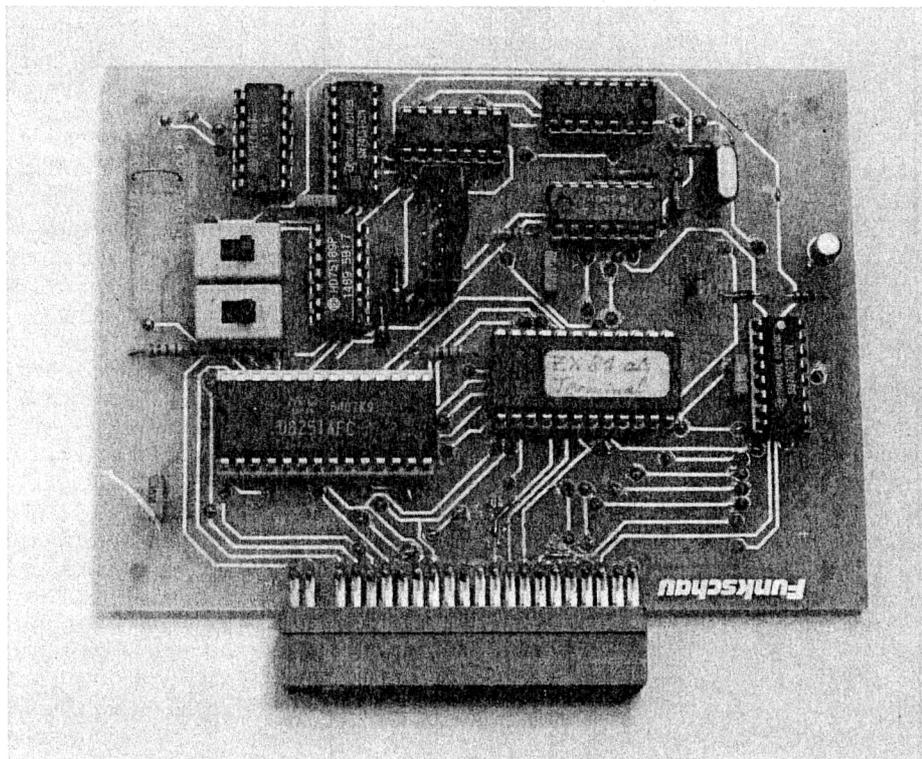
```
RAND USR 8231
```

ist daher immer an den Stellen in ein Programm einzufügen, an denen die Ausgabe einer Bildkopie sinnvoll ist. Dies gilt auch für Maschinenprogramme. Wer z. B. den Disassembler aus dem FUNKSCHAU-Sonderheft 08 (ZX-81-Kochbuch) abgetippt hat, der kann dieses Programm jetzt um die Druckausgabe eines Assembler-Listings bereichern.

Dazu sind nach dem Laden des Disassemblers folgende Dezimalwerte mit POKE-Befehlen ab Adresse 32754 im RAM unterzubringen: 202 72 126 254 53 204 39 32 195 168 126. Durch Drücken der Taste „P“ läßt sich nun ein Assembler-Listing Bildseite für Bildseite ausdrucken.

### Nützliche Routinen für Tüftler

Wir kennen jetzt die Bedeutung fast aller Routinen aus dem EPROM des ZX-81-Terminals. Wer darüber hinaus noch selber das Leistungsvermögen des Terminals ausloten möchte, der kann dazu auf die restlichen Routinen zugreifen.



**Serielle Schnittstelle:** Mit dieser Zusatzhardware, die im vorherigen Heft vorgestellt wurde, lassen sich beliebige Drucker ansteuern

Foto: Niemeier

**Tabelle: Die Software der Terminal-Schnittstelle wandelt ZX-81-Grafikzeichen in ASCII-Zeichen um (Codes 1 bis 10 siehe Tabelle 3 in Heft 23/85, Seite 77)**

ZX-81-Code	ASCII-Zeichen
129	,
130	} ü
131	~ ß
132	{ ä
133	!
134	%
135	&
136	! ö
137	DEL
138	@ \$

So wartet die Routine mit Sprungadresse 8219 das Eintreffen eines Zeichens an der Terminal-Schnittstelle ab, um dieses Zeichen dann in einer freien RAM-Zelle zur Weiterbearbeitung bereitzuhalten:

```
RAND USR 8219
LET D=PEEK 16507
```

Die Routine mit Sprungadresse 8207 macht dem ZX-81-Kenner den Inhalt des 8251-A-Statusregisters ebenfalls über eine freie RAM-Zelle zugänglich:

```
RAND USR 8207
LET S=PEEK 16417
```

Die Routine mit der Sprungadresse 8210 dient dem Laden des 8251-A-Datenregisters, wogegen die Routine mit der Sprungadresse 8213 den Inhalt des Datenregisters abfragt. Der Inhalt des Statusregisters bleibt dabei unberücksichtigt. Nach der Ausführung dieser kurzen Routinen erfolgt sofort ein Rücksprung.

Schließlich gibt es noch die Routinen mit den Sprungadressen 8237 und 8240: Sie ermöglichen die Ausgabe bzw. das Laden von Basic-Programmen über die Terminal-Schnittstelle. Dabei erfolgt keine Codeumwandlung, so daß stets ein 8-Bit-Datenformat zu wählen ist. Diese Routinen erwiesen sich als zweckmäßig, um Programme schnell auf Diskette zu speichern bzw. von ihr zu laden. Auch zwei ZX-81-Terminals können mit Hilfe dieser Routinen ohne zusätzliche Hardware einen schnellen Programmaustausch bewerkstelligen.

Nun noch zwei Tips für die Kombination von Basic- und Terminal-Software. Das Terminal-EPROM enthält sämtliche

Tabellen zur wechselseitigen Umformung von ASCII- und ZX-81-Zeichen. Diese Tabellen lassen sich gut zur Codeumwandlung verwenden. Dazu werden die Programmzeilen

```
LET D=PEEK(DS+C)
GOSUB....
LET A$=A$+CHR$(PEEK(9487+D-32))
```

in eine FOR-NEXT-Schleife gepackt, die mit der Laufvariablen C den ASCII-Text (oberhalb von RAMTOP) abfragt. Ein Unterprogramm muß das Ende eines Strings am Wert 13 (CR) erkennen und auch für die Behandlung der restlichen Steuerzeichen (<32) und der Kleinbuchstaben (>95) sorgen. Die Variable DS sowie die Länge lassen sich aus der RAM-

Vereinbarung entnehmen, beachtet werden muß die Art der Speicherverwaltung (siehe Beschreibung der RAM-Vereinbarung).

Um einen ZX-81-String auszugeben (Upload), ist vorher wieder die wesentliche Programmzeile in eine Schleife zu legen:

```
POKE UL+C, PEEK(10111+CODE A$(C TO C))
```

In den Textspeicher (Startadresse UL aus RAM-Vereinbarung) ist nach einem String-Ende noch der Wert 13 (CR) und evtl. 10 (LF) zu setzen, außerdem ist die Gesamtlänge in die RAM-Vereinbarung einzutragen.

Friedrich Bollow/Uwe Clausen

(K)ein ZX-81-Hardwaretip:

## CMOS-CPU führte zum Tiefschlaf

Die Meldung war höchst vielversprechend: Eine Vertriebsfirma für elektronische Bauelemente informierte uns, daß sie eine CMOS-Version der Z-80-CPU im Programm habe, die zur üblichen Z-80-CPU voll kompatibel sei. Das wäre genau das richtige, um den ZX 81 auf Batteriebetrieb umzurüsten, sagten wir uns und bestellten ein Muster. Die Lieferung traf postwendend ein: Sachkundig in leitendem Schaumstoff verpackt erhielten wir unsere CMOS-CPU vom Typ µPD 70008 für 4 MHz Taktfrequenz (Hersteller: NEC Electronics).

Die Gehäusemaße stimmten ebenso wie die Pinbelegung mit der üblichen CPU überein, nur machte der ZX 81 nach dem Austausch keinen Mucks mehr. Eine Kontrolle der Signale auf dem Adreß- und Datenbus zeigte, warum der Computer nicht Erwachen wollte: Statt munter Bytes hin und her zu transportieren, zeigten beide Busse nur eine statische Pegelverteilung – nichts rührte sich, obwohl der Taktoszillator brav schwang. Schade, denn damit hat der Rückgang der Gesamtstromaufnahme um immerhin 60 mA keinen Wert.

ZX-81-Softwaretip:

## Eingangstor für Fremdsignale

Eine Ein-/Ausgabe-Schnittstelle befähigt den ZX 81 zu eindrucksvollen Taten. In der FUNKSCHAU wurde bereits mehrfach darüber berichtet. Allerdings setzt der Selbstbau so einer Schnittstelle Erfahrung voraus. Wer die nicht hat und sich mit der Eingabe von Daten begnügt, der kann die EAR-Buchse des ZX 81 als Eingangstor für Fremdsignale nutzen.

Da der EAR-Eingang vom Kassetteninterface durch einen Kondensator getrennt ist, können allerdings keine statische Signale (Gleichspannung) abgefragt werden. Es muß ein Pegelsprung vorliegen, der unmittelbar am Eingang des Kassetteninterfaces (Pin 20 des Logik-Chips) zu einem Spannungswert von

etwa -1 V führt. Ohne Signal am EAR-Eingang führt Pin 20 dagegen nur etwa +0,7 V. Das Kassetteninterface des ZX 81 reagiert also auf die negative Flanke des Eingangssignals.

Abfragen läßt sich der Pegel am EAR-Eingang mit dem Z-80-Befehl *in a,(FEh)*; FEh ist dabei die Adresse des EAR-Eingangs. Das Ergebnis der Abfrage wird im Akku abgelegt: Ohne Signal hat der Akkuinhalt den Wert 127, mit Signal den Wert 255. Das Eingangssignal setzt also lediglich Bit 7 des Akkus. Diese Information kann jetzt nach Belieben weiterverarbeitet werden. Für erste Versuche eignet sich als Signalquelle z. B. der übliche Datenrecorder. Erwin Friese

Software-Tipp:

## Radiergummi für Basic-Listings

### DELETE-Befehl für Zeilenblöcke

- Zur Verzweiflung treiben kann einen der ZX 81, wenn ein umfangreicher Zeilenblock aus einem Listing getilgt werden soll: Normalerweise ist dann jede Zeile einzeln zu löschen. Mit einem kurzen Hilfsprogramm kann man sich diese Mühe sparen.

Bessere Heimcomputer kennen einen Befehl, von dem ZX-81-Besitzer bislang nur träumen konnten: den DELETE-Befehl. Er verlangt normalerweise die Eingabe der ersten und letzten Zeilennummer eines zu löschenden Programmzeilenblocks. Dann noch ein Druck auf ENTER oder RETURN (beim ZX 81: NEWLINE) und der überflüssige Zeilenblock ist spurlos aus dem Listing verschwunden. Fast so elegant geht dies mit dem hier vorgestellten Hilfsprogramm jetzt auch beim ZX 81.

### Ein USR-Aufruf ersetzt den DELETE-Befehl

Halten wir uns nicht weiter lange mit Vorreden auf, sondern gehen wir gleich in die Praxis. Dazu sollten Sie freilich kein totaler Anfänger auf dem ZX 81 mehr sein, denn es geht um die Eingabe eines Maschinenprogramms, die Sie aber gewiß beherrschen. Erster Schritt ist also das Laden irgendeines Dezimal-Eingabeprogramms und das übliche Reservieren von Speicherplatz in REM-Zeile Eins. Besitzer des ZX-81-Kochbuchs I können zum Erstellen der diesmal 243 Zeichen langen REM-Zeile den „Raumgestalter für Maschinencodes“ werkeln lassen. Alle anderen müssen die Zeichen wohl oder übel einzeln von Hand eintippen.

Nächster Schritt ist die Eingabe der in Bild 1 gezeigten Dezimalcodes des Maschinenprogramms. Startadresse ist wie gewöhnlich die Adresse 16514. Sind die Codes fehlerfrei eingetippt und in die REM-Zeile übertragen worden, sollte noch vor dem ersten Start des Maschinenprogramms, das Eingabeprogramm samt Maschinencodes auf Band gespeichert werden. Sie wissen schon warum!

Jetzt können wir einen Testlauf wagen und probieren, ob sich das nunmehr überflüssige Eingabeprogramm löschen läßt – mit Hilfe des Maschinenprogramms auf einen Schlag. Dazu ist das Maschinenprogramm folgendermaßen aufzurufen:

```
PRINT STR$ USR 16514="Z1-Z2"
```

Anstelle von Z1 und Z2 sind dabei die Anfangs- und End-Zeilenummer des Eingabeprogramms einzugeben. Vorsicht: Im Eifer des Gefechts darf selbstverständlich nicht die REM-Zeile mit dem Maschinenprogramm gelöscht werden. Nach Drücken von NEWLINE sollte schlagartig das Eingabeprogramm vom Bildschirm und aus dem Programmspeicher verschwunden sein.

Meldet sich der ZX 81 jedoch mit der Fehlermeldung „F“, so wurde die Anfangs- und End-Zeilenummer nicht korrekt eingegeben. Um risikoreiche „Programmabstürze“ zu verhindern, prüft das Maschinenprogramm die Zahleneingaben. Buchstaben werden z. B. abgewiesen. Nur eines darf man nicht ungestraft: Das DELETE-Programm innerhalb eines Basic-Programms aufrufen.

Erlaubt ist nur der Direkt-Aufruf (ohne vorangestellte Zeilennummer). Wenn soweit alles geklappt hat, können wir darangehen, eine realistische Nutzung des Programms ins Auge zu fassen.

### Ein sicherer Platz für den Radiergummi

Hilfsprogramme für den ZX 81 sind zwar gut und schön, sie haben aber den Nachteil, daß sie – wenn man nicht glücklicher Besitzer eines batteriegestützten RAMs oder eine EPROMs ist – nach jedem Einschalten des ZX 81 stets aufs Neue geladen werden müssen. Und dies nur, um irgendeinen Befehl zu simulieren, den andere Heimcomputer so selbstverständlich wie etwa PRINT be-reithalten.

Für das DELETE-Programm sollten daher zwei Regeln beachtet werden, um die lästige „Laderei“ auf ein Minimum zu begrenzen.

- Wird ein neues Basic-Programm geschrieben, so ist zuvor das DELETE-Programm (am besten Version mit bereits gelöschtem Eingabeprogramm) zu laden.

16514:	031	005	15	20	243
16515:	004	005	40	100	101
16516:	007	176	000	100	40
16517:	000	000	000	000	10
16518:	000	000	000	000	00
16519:	000	000	000	000	00
16520:	000	000	000	000	00
16521:	000	000	000	000	00
16522:	000	000	000	000	00
16523:	000	000	000	000	00
16524:	000	000	000	000	00
16525:	000	000	000	000	00
16526:	000	000	000	000	00
16527:	000	000	000	000	00
16528:	000	000	000	000	00
16529:	000	000	000	000	00
16530:	000	000	000	000	00
16531:	000	000	000	000	00
16532:	000	000	000	000	00
16533:	000	000	000	000	00
16534:	000	000	000	000	00
16535:	000	000	000	000	00
16536:	000	000	000	000	00
16537:	000	000	000	000	00
16538:	000	000	000	000	00
16539:	000	000	000	000	00
16540:	000	000	000	000	00
16541:	000	000	000	000	00
16542:	000	000	000	000	00
16543:	000	000	000	000	00
16544:	000	000	000	000	00
16545:	000	000	000	000	00
16546:	000	000	000	000	00
16547:	000	000	000	000	00
16548:	000	000	000	000	00
16549:	000	000	000	000	00
16550:	000	000	000	000	00
16551:	000	000	000	000	00
16552:	000	000	000	000	00
16553:	000	000	000	000	00
16554:	000	000	000	000	00

- ① **Maschinencode-Listing:** Mit einem Dezimal-Eingabeprogramm müssen diese Codes in eine mindestens 243 Zeichen lange REM-Zeile ab Startadresse 16514 untergebracht werden

Es wird dann jedesmal mit dem nach und nach entstehenden neuen Basic-Programm automatisch auf Band gespeichert.

○ Soll das DELETE-Programm ohne viele Tipperei einem bereits vorhandenem Basic-Programm vorangestellt werden, so empfiehlt sich das im ZX-81-Kochbuch II beschriebene „Append“-Programm zum Verknüpfen der Programme. Als Alternative dazu hat das DELETE-Programm einen eingebauten „RAMTOP-Lader“ ab Adresse 16739. Das Programm nutzt nämlich ausschließlich relative Sprünge und verwendet als Variablen-speicher den stets bei Adresse 16444 liegenden Drucker-Puffer. Im Klartext heißt dies: das DELETE-Programm darf an beliebiger Stelle im RAM Platz nehmen, wenn dieser nicht anderweitig be-

legt ist. Diesen Umstand macht sich der RAMTOP-Lader zunutze. Wird er mit PRINT USR 16739

aufgerufen, so setzt er den Wert von RAMTOP automatisch auf 32543 herab (funktioniert damit erst ab 16 KByte RAM), deklariert diesen Wert mit einem simulierten NEW-Befehl für das Betriebssystem und kopiert das DELETE-Programm aus der REM-Zeile in den nunmehr geschützten Speicherbereich an der 16-KByte-RAM-Obergrenze.

Jetzt darf man ein Basic-Programm wie gewohnt laden, ohne daß dadurch das DELETE-Programm verlorengeht. Nur hat der DELETE-Aufruf nun eine neue Startadresse, nämlich 32543; sonst ändert sich am Aufruf nichts.

Unser „Radiergummi“ oberhalb von RAMTOP kann jederzeit auf nachgeladene

ne Basic-Programme angewendet werden, nur dann nicht, wenn oberhalb von RAMTOP schon ein anderes Maschinenprogramm steht; Der RAMTOP-Lader orientiert sich nämlich nicht am aktuellen RAMTOP-Wert, setzt also einen bereits tiefer herabgesetzten Wert kategorisch auf 32543. Und als ZX-81-Kenner wissen Sie freilich auch, daß das DELETE-Programm über RAMTOP nicht mehr bei SAVE gemeinsam mit einem Basic-Programm gespeichert wird.

Für Kenner der ZX-81-Maschinsprache ist auch das in Bild 2 gezeigte Assembler-Listing des DELETE-Programms gedacht. Daß es relativ kurz ist hat einen Grund, denn das DELETE-Programm verwendet immerhin sieben ROM-Routinen und drei Restarts.

Hubertus Kehl/II

ADR	HEX-KODE	ASSEMBLER-BEFEHL	KOMMENTAR
-----*** UEBERTRAGE STRING ***-----			
4082	E7	RST 20H	; NEXT-CHARACTER RST UEBERSPRINGT "="
4083	CD550F	CALL 0F55H	; SCANNING ROUTINE -> DE=STRINGADRESSE
4086	CD5F13	CALL 13F5H	; STK-FETCH ROUTINE -> BC=STR-LAENGE
4089	213C40	LD HL,403CH	; HL=ANFANG PRBUFF
408C	EB	EX DE,HL	; TAUSCHE DE MIT HL
408D	79	LD A,C	; TESTEN OB STRING
408E	F50A	CP 0AH	; ZP LANG (<10 ?)
4090	303A	JR NC,S+58>40CC	; DANN SPRUNGE ZUR FEHLERROUTINE
4092	B7	OR A	; LAENGE=0 ?
4093	2837	JR Z,S+55>40CC	; -> FEHLER
4095	EDB0	LDIR	; UEBERTRAGE STRING IN PRBUFF
-----*** TEST OB 1 SOC UND 1 "-" ***-----			
4097	3E0C	LD A,0CH	; SETZE ABSCHLUSS-
4099	12	LD (DE),A	; ZEICHEN (0C H)
409A	213C40	LD HL,403CH	; HL=PRBUFF
409D	110000	LD DE,0000H	; ZAEHLER=0
40A0	060A	LD B,0AH	; SCHLEIFENZAEHLER=10
40A2	7E	LD A,(HL)	; HOLE ZEICHEN
40A3	23	INC HL	; NAECHSTES ZEICHEN
40A4	FE16	CP 16H	; "=" ?
40A6	2001	JR NZ,S+1>40A9	; WENN NICHT ->
40AB	1C	INC	; ERHOEHE ZAEHLER 1
40A9	FE0C	CP 0CH	; = ABSCHLUSSZEICHEN ?
40AB	2001	JR NZ,S+1>40AE	; WENN NICHT ->
40AD	14	INC D	; ERHOEHE ZAEHLER 2
40AE	10F2	DJNZ S-14>40A2	; SOLANGE B>0 -> HOLE NAECHSTES Z.
40B0	7B	LD A,E	; TEST
40B1	FE01	CP 01H	; ZAEHLER 1 > 1 ?
40B3	2017	JR NZ,S+23>40CC	; ->FEHLER
40B5	7A	LD A,D	; TEST
40B6	FE01	CP 01H	; ZAEHLER 2 > 1 ?
40B8	2012	JR NZ,S+18>40CC	; ->FEHLER
-----*** TEST AUF EINGABEFUEHLER 1. ***-----			
40BA	213C40	LD HL,403CH	; HL=PRBUFF
40BD	0600	LD B,00H	; ZEICHENZAEHLER=0
40BF	7E	LD A,(HL)	; HOLE ZEICHEN
40C0	FE1C	CP 1CH	; < "0" ? ** TESTE OB NUR ZAHLEN **
40C2	300A	JR C,S+10>40CE	; -> ENDEZEICHEN UND "-" TEST
40C4	FE26	CP 26H	; "9" ?
40C6	300A	JR NC,S+4>40CC	; -> FEHLER
40C8	04	INC B	; ERHOEHE ZEICHENZAEHLER
40C9	23	INC HL	; NAECHSTES ZEICHEN
40CA	18F3	JR S-13>40BF	; -> HOLE ZEICHEN
-----*** EINGESCHOBENE FEHLERROUTINE ***-----			
40CC	CF	RST 08H	; STOPT PROGRAMMABLAUF MIT ERROR-
40CD	0E	DEFB	; RESTART UND ERZEUGT MELDUNG "F"
-----*** TEST AUF EINGABEFUEHLER 2. ***-----			
40CE	FE0C	CP 0CH	; = ENDEZEICHEN ?
40D0	2809	JR Z,S+9>40DB	; ->TEST ZEILENLAENGE
40D2	FE16	CP 16H	; "=" ?
40D4	3E01	LD A,01H	; WENN ZWEITE ZAHL UEBERPRUEFT
40D6	324640	LD (4046H),A	; WIRD FLAG SETZEN (4046)
40D9	20F1	JR NZ,S-15>40CC	; WENN UNGLEICH "-" ->FEHLER
40DB	78	LD A,B	; A-ZEICHENZAEHLER
40DC	87	OR A	; ZAHLENLAENGE=0 ?
40DD	28ED	JR Z,S-19>40CC	; -> FEHLER
40DF	FE05	CP 05H	; ZAHLENLAENGE>4 ?
40E1	30E9	JR NC,S-23>40CC	; -> FEHLER
40E3	7E	LD A,(HL)	; WENN ERST EINE
40E4	23	INC HL	; ZAHL UEBERPRUEFT
40E5	FE16	CP 16H	; WURDE DANN
40E7	28D4	JR Z,S-44>40BD	; -> AN ANFANG
40E9	3A4640	LD A,(40A6H)	; FLAG MUSS
40EC	FE01	CP 01H	; GESETZT SEIN
40EE	20DC	JR NZ,S-36>40CC	; SONST -> FEHLER
-----*** UMWANDLUNG DER Z-NUMMERN ***-----			
40F0	2A1640	LD HL,(4016H)	; RETTE
40F3	E5	PUSH HL	; CHADD WERT
40F4	213C40	LD HL,403CH	; LADE CHADD,PRBUFF (ANF. DER ZAHLEN)
40F7	221640	LD (4016H),HL	; FUER DIE DIE UMWANDLUNG DER ZN.
40FA	DF	RST 18H	; COLLECT CHARACTER RESTART HOLT 1. ZAHL
40FB	CD4815	CALL 1548H	; INTEGEE TO FLOATING POINT ROUTINE
40FE	CD8A15	CALL 158AH	; FLOATING POINT TO BC
4101	C5	PUSH BC	; ZN-1ST UETZT BINAER IN BC
4102	E1	POP HL	; BC-> HL
4103	09D809	CALL 09D8H	; LINE ADDR SUCHT ANF DER Z. IM SPEICHER
4106	20C4	JR NZ,S-60>40CC	; WENN Z. NICHT VERHANDEN -> FEHLER
4108	224740	LD (4047H),HL	; RETTE ADRESSE
410B	E7	RST 20H	; UEBERSPRUNGE "-"
410C	CD4815	CALL 1548H	; BESTIMME
410F	CD8A15	CALL 158AH	; GENAUSO
4112	C5	PUSH BC	; DIE ANF-ADRESSE
4113	E1	POP HL	; DER ZEILE MIT
4114	09D809	CALL 09D8H	; DER 2. ZEILENNUMMER
4117	20B3	JR NZ,S-77>40CC	; WENN ZN NICHT VERHANDEN -> FEHLER
4119	23	INC HL	; HOLE
411A	23	INC HL	; LAENGE
411B	4E	LD C,(HL)	; DER
411C	23	INC HL	; 2. ZEILE
411D	46	LD B,(HL)	; NACH BC
411E	2B	DEC HL	; LADE
411F	2B	DEC HL	; DE
4120	2B	DEC HL	; MIT
4121	EB	EX DE,HL	; ANF-ADRESSE Z2
4122	E1	POP HL	; LADE CHADD MIT
4123	221640	LD (4016H),HL	; SEINEM ALTEN WERT
-----*** TEST Z1>Z2 ***-----			
4126	2A4740	LD HL,(4047H)	; LADE HL MIT ANFANGSADR. Z1
4129	EB	EX DE,HL	; STELLE UNTERSCHIED
412A	ED52	SBC HL,DE	; ZWISCHEN Z1 UND Z2 FEST
412C	389E	JR C,S-98>40CC	; WENN Z1>Z2 -> FEHLER
-----*** LAENGE Z1 WIRD VERAENDERT ***-----			
412E	ED4A	ADC HL,BC	; LAENGE DER
4130	5B	EX DE,HL	; 1. ZEILE WIRD
4131	23	INC HL	; SO VERAENDERT
4132	23	INC HL	; DASS Z1 ALLE
4133	73	LD (HL),E	; ZU LOESCHENDEN
4134	23	INC HL	; ZEICHEN
4135	72	LD (HL),D	; UMFASST
-----*** LADE ARBEITSRAUM MIT Z1,S7F ***-----			
4136	2A1440	LD HL,(4014H)	; MACHE PLATZ FUER DIE ZEILENNUMMER-
4139	010600	LD BC,0006H	; AUFNAHME IM ARBEITSRAUM
413C	E5	PUSH HL	; (E-LINE - STKBOT)
413D	CD9E09	CALL 099EH	; MAKE ROOM ROUTINE
4140	D1	POP DE	; LADE
4141	213C40	LD HL,403CH	; SOLANGE
4144	7E	LD A,(HL)	; ZAHLEN
4145	FE16	CP 16H	; IN DEN
4147	2805	JR Z,S+5>414E	; ARBEITSRAUM
4149	12	LD (DE),A	; BIS "-"
414B	23	INC HL	; DAS "-"
414B	13	INC DE	; ZEICHEN
414C	18F6	JR S-10>4144	; AUFTAUCHT
414E	EB	EX DE,HL	; LADE
414F	ED5B1640	LD DE,(4016H)	; DEN
4153	1B	DEC DE	; REST-
4154	1B	DEC DE	; LICHTEN
4155	3600	LD (HL),00H	; PLATZ
4157	23	INC HL	; DES
4158	E5	PUSH HL	; ARBEITS-
4159	ED52	SBC HL,DE	; RAUMES
415B	E1	POP HL	; MIT
415C	20F7	JR NZ,S-9>4155	; 0
415E	367F	LD (HL),7FH	; LETZTER ARBEITSPLATZ=KURSOR
-----*** SIMULIERE DRUCK AUF NEWLINIE ***-----			
4160	C30C06	JP 860CH	; SPRUNGE ZUR NEWLINIE-ROUTINE

② Assembler-Listing: Das DELETE-Programm nutzt sieben ROM-Routinen und drei Restart-Befehle der Z-80-CPU

Hardwaretip:

## Dreisprung im RAM-Erweitern

### Speicherausbau mit 8-KByte-ICs

Mit dem Preisverfall von Speicher-ICs wurden auch die RAM-Module für den ZX 81 billiger. Aber: Wer nicht auf Vorrat kaufen oder nur nicht von den Modul-Herstellern abhängig sein will, der wird eine Bauanleitung schätzen. Unsere Schritt-für-Schritt-Lösung hat da einiges zu bieten.

Zum Redaktionsschluß dieses Sonderheftes gab es noch preisgünstige RAM-Module für den ZX 81, wengleich das Angebot schon stark dezimiert war. Ob Sie heute im Handel noch fündig werden, ist jedoch fraglich. Wenn Sie mit maximal 24 KByte RAM zufrieden sind – normalerweise ist das mehr als genug – kann Ihnen die Verfügbarkeit von RAM-

Modulen indes egal sein. Bauen Sie sich Ihre RAM-Erweiterung für den ZX 81 selbst, wenn Sie einen LötKolben sicher führen können.

### Vorsicht ist die Mutter der Porzellankiste

Die hier vorgestellten RAM-Erweiterungen können zumindest bis zu einer Speicherkapazität von 16 KByte problemlos im ZX-81-Gehäuse untergebracht werden. Das hat den Vorteil, daß die ZX-81-Schnittstelle z. B. für den Anschluß selbst gebauter Hardware-Erweiterungen frei bleibt. Das Original-RAM-Modul von Sinclair macht dagegen diese Schnittstelle „dicht“. Für die allermeisten ZX-81-Programme sind 16 KByte Basic-Programmspeicher ausreichend. Die restlichen 8 KByte unserer Bauanleitung sind deshalb für Maschinenprogramme vorgesehen. Diese 8 KByte liegen im Adreßbereich von 8 KByte bis 16 KByte. Das zugehörige IC ist akkugepuffert!

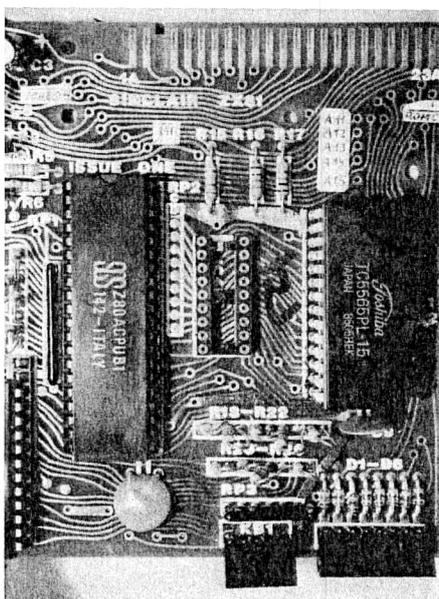
Da der ZX 81 Eingriffe in sein Innenleben nicht besonders schätzt, sollte man ihn nicht reizen. Unbedingt empfehlenswert ist daher ein potentialfreier LötKolben. Wer da unsicher ist, sollte den LötKolben jedesmal unmittelbar vor dem Löten lieber vom Netz trennen. Und

dann sollte man auch keinesfalls „geladen“ an den ZX 81 herangehen, sondern beim Arbeiten durch gelegentliches Berühren des Schutzkontaktes an einer Steckdose für Entladung sorgen. Dies ist zwar nur die halbe Weisheit, hilft aber üblicherweise weiter. Zinnbrücken und Verdrahtungsfehler können den ZX 81 ohnehin in die Jagdgründe schicken. Wer sich jetzt noch traut, der darf nun frisch ans Werk gehen.

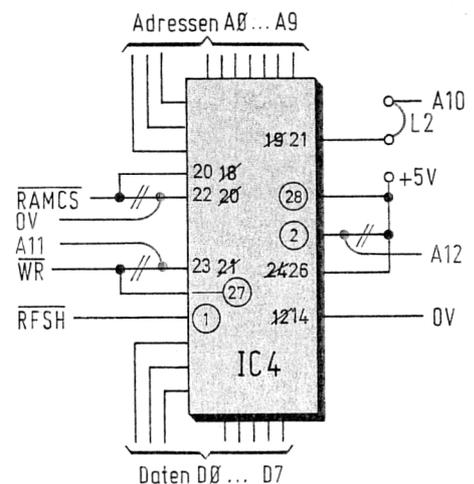
### Mit 8 KByte geht's los

Kernstück der Bauanleitung sind 8 K × 8 Bit organisierte RAM-ICs, von denen das Stück derzeit weniger als 15 DM kosten sollte. Wir verwendeten den gängigen Typ 6264 LP 15 (pinkompatibler Ersatztyp: TC 5565-15); bei anderen 8-KByte-RAM-ICs ist eine eventuell abweichende Pinbelegung zu berücksichtigen. In Frage kommen für uns nur statische (keine dynamischen) RAMs.

Zuerst muß man die beiden 2114-RAMs auf der ZX-81-Platine entfernen. Dann ist der vom außenliegenden RAM-IC jetzt freigewordene Steckplatz für das von Sinclair ursprünglich vorgesehene 2-KByte-RAM von Lötzinn zu befreien. Gemäß Bild 1 (siehe auch ZX-81-Schaltplan im ZX-81-Kochbuch I) muß man anschließend die Versorgungsspannungs-Leiterbahn von Pin ② abtrennen. Dazu wird beiderseits von Pin ② die Leiterbahn aufgetrennt und mit einer Drahtbrücke die Spannungsversorgung



**RAM-Sitzplatz:** So ist das 8-KByte-RAM im vorbereiteten Steckplatz zu positionieren



① **Platinen-Änderungen:** Das 8-KByte-RAM 6264 verlangt drei Leiterbahnunterbrechungen sowie nach zusätzlichen Adreßsignalen



Akustikkoppler fürs Hausteleson:

## Zwei Töne machen die Musik

Wer mit dem hier im Heft beschriebenen ZX-Terminal per Telefonleitung in Mailboxen herumstöbern möchte, der braucht dazu einen Akustikkoppler. Die Zeitschrift ELO veröffentlichte für so ein Gerät eine ungewöhnlich preisgünstige Bauanleitung (Materialkosten etwa 40 DM). Mit freundlicher Genehmigung der ELO-Redaktion können wir Ihnen diese Bauanleitung, in gekürzter Form, auch hier präsentieren.

Der Computer kennt zwei Zustände: ein und aus. Seine Daten übermittelt er parallel oder im „Gänsemarsch“ hintereinander. Werden die Daten parallel übermittelt, so benötigt man für jedes Bit einen separaten Leiter. Stehen jedoch zur Datenübermittlung nur zwei Drähte zur Verfügung – wie beispielsweise beim Telefon – so muß eine bitserielle Übertragung erfolgen. Da, wo die Bits in Form des Datenstromes den Computer verlassen, befindet sich die Schnittstelle. Schnittstellen sollten genormt sein. Als serielle Schnittstelle ist uns die RS-232-C-Norm bekannt. Eine sehr bekannte Parallel-Schnittstelle heißt Centronics und wird hauptsächlich bei Druckern verwendet.

Werden beispielsweise Daten mit 300 Baud übermittelt, so entspricht dies einer Geschwindigkeit von 300 Bit in

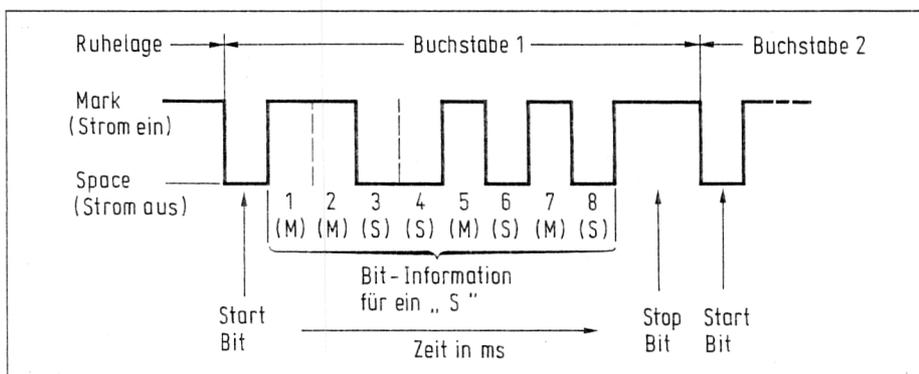
jeder Sekunde. Was hier übermittelt wird, ist ein mit 300 Hz geschalteter Gleichstrom. Allerdings nicht dauernd, denn wenn nichts geschrieben wird, dann schweigt auch der Gleichstromton. In diesem Fall fließt Strom, und da sonst nichts passiert, nennt man diesen Zustand die Ruhelage. Im Englischen heißt die Ruhelage Mark. Sobald jetzt eine Taste der Computer-Tastatur angeschlagen wird, wird das Zeichen im dementsprechend genormten Telegraf-Alphabet übermittelt. Das Alphabet legt auch fest, aus wievielen Informations-Bits das Zeichen besteht. Beispielsweise besteht ein übermitteltes Zeichen im Alphabet des CCITT-2-Code (CCITT ist die Abkürzung der französischen Bezeichnung für den internationalen, beratenden Ausschuß für den Telegrafendienst des internationalen Nach-

richtenvereins, franz. Comité Consultatif International Télégraphique et Téléphonique) aus fünf Zeichenschritten. Heute tauschen drahtgebundene und Funkfern-schreiber ihre Daten immer noch mit diesem Übermittlungsverfahren aus. Durch unterschiedliche Belegung lassen sich allerdings mit einem Fünfer-Code nur jeweils  $2^5 = 32$  Möglichkeiten darstellen, deshalb  $2^8$  Möglichkeiten, weil man zwei Zustände kennt: ein und aus.

### Asynchroner ASCII

Im Jahre 1968 publizierte das ANSI (engl. American National Standard Institute) den ANSI-Standard X3.4-1968, schlicht und ergreifend ASCII-Code (engl. American Standard Code for Information Interchange) genannt, ein serieller 7-Bit-Code mit einem zusätzlichen achten Bit, allgemein auch Prüfbit genannt, um bei Bedarf einen Prüfsummen-Test eines jeweiligen Zeichens zu ermöglichen. Statt der üblichen 32 Befehle lassen sich nun 128 darstellen!

Der Computer übermittelt seine Zeichen im ASCII-Code. Seine Ruhelage heißt Mark, oder auch Stromschritt, oder auch logisch Eins. Wenn jetzt ein komplettes Zeichen gesendet werden soll, so will man ja, daß die Empfangsmaschine genau das gleiche wie die Sendemaschine tut. Also folgt nach der Ruhelage mit der logischen Eins (Stromschritt) erst einmal ein Sprung in die Nichtstrom-Ebene – logisch Null = kein Strom. Diesen Schritt nennt man Startbit. Einem jeden Zeichen geht nach der Ruhelage zuerst immer der Startschritt (Startbit) voraus. Natürlich muß der sendende Computer oder Fernschreiber immer mit der gleichen Geschwindigkeit wie der empfangende auf der Gegenseite laufen, weil sich sonst keine Synchronität ergeben könnte. Für den Ablauf eines jeden Zeichens herrscht nämlich Synchronität vor. Abgeschlossen wird das Zeichen oder auch der Befehl mit einem Stoppschritt. Dann liegt wieder die Ruhelage an. Dann tut sich nichts auf beiden Seiten, nichts ist mehr synchron. Die Syn-



① **ASCII-Code:** Hier wird das „S“ dargestellt. Die Geschwindigkeit der Zeichenübermittlung ist in ms (Millisekunden) angegeben



wertet die höhere, OP 3 die tiefere der beiden Frequenzen aus. Bei den aktiven Filtern sollten unbedingt Styroflex-Kondensatoren und Metallfilmwiderstände verwendet werden. Die kritischen Bauteile sind mit einem Sternchen im Schaltbild bezeichnet. OP 4 und OP 5 sind als aktive Doppelweg-Gleichrichter beschaltet. OP 4 liefert die negative Spannung, OP 5 die positive. Die Oszillogramme C und D sind Anhaltspunkte. OP 6 (IC 2) stellt einen nicht invertierenden Summenverstärker dar und OP 7 einen nicht invertierenden Tast-Tiefpaß zweiter Ordnung (12 dB), dessen obere Grenzfrequenz bei der maximalen Bitrate liegt – in unserem Fall bei knapp über 300 Hz. Der Sinn des Tiefpaßfilters liegt darin, Rauschen oder Störanteile, die dem gleichgerichteten Signal noch überlagert sind, zu eliminieren. Damit ein „datenreines“ Mark-Space-Signal für den Computer bereitgestellt werden kann, erfolgt in OP 8, einem Vergleicher, nochmals eine Regenerierung der Flanken. Solche Schaltungen nennen die Engländer auch Slicer. Wichtig ist der Offsetabgleich, der mit P 3 durchgeführt werden muß. Es kann nämlich vorkommen, daß sich der Gleichspannungsanteil aus sämtlichen Verstärkerstufen bis zum Slicer hin addiert. Diese Tatsache würde dazu führen, daß dieses aktive Bauteil dann nicht exakt schalten könnte. Und genau dies gilt es also tunlichst zu vermeiden. An Pin 8 von OP 8 kann ein astreines Datensignal mit einem Pe-

gel von  $\pm 10$  V entnommen werden. Die zusätzliche Auskopplung über den Schalttransistor T 3 ermöglicht eine Anpassung für TTL-Datennetze.

Der FSK-(Frequency-Shift-Keying, engl. Frequenzumtastung)Modulator besteht aus einem Funktionsgenerator, aufgebaut mit OP 9 und OP 10. Für die eigentliche Frequenzumtastung ist der BC 237 (T 2) verantwortlich. T 1 dient zur Pegelanpassung an die RS-232-C-Schnittstelle. Falls der Modulator nur mit TTL-Pegel betrieben werden soll, so kann der BC 237 (T 1) entfallen. Das Dreieckssignal – das Oszillogramm J dient auch hier als Anhaltspunkt – steuert den Schallwandler an. Eine Telefonhörkapsel leistet hier gute Dienste.

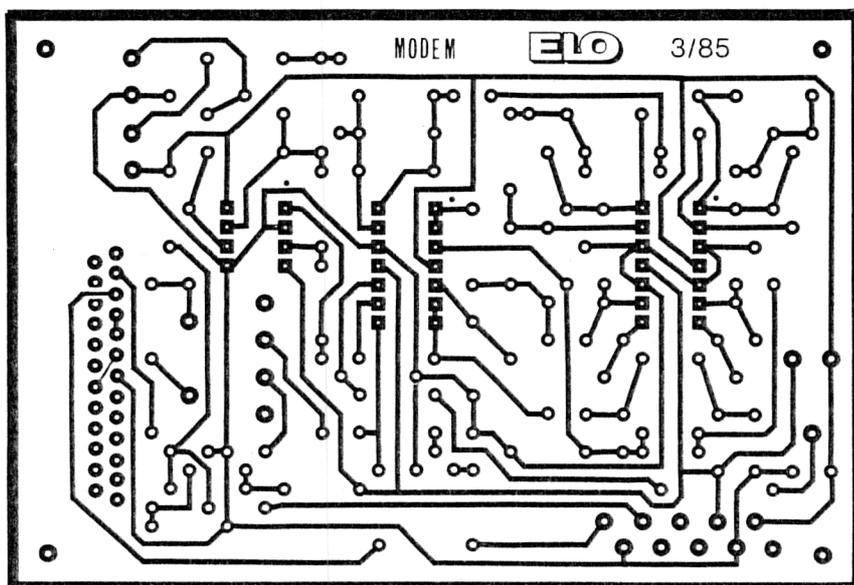
#### Anschlußbelegung nach der Schaltbildbezeichnung

1	unbelegt
2	+12 V
3	Masse
4	-12 V
5	unbelegt
6	unbelegt
7	unbelegt
8	TD-TTL
9	Masse
10	RD-TTL
11	+12 V für Elektretmikrofon
12	NF-Eingang (Mikrofon)
13	Masse
14	NF-Ausgang (Hörkapsel)

#### Stückliste

Halbleiter		Potentiometer	
2	TL 084	1	50 k $\Omega$ , linear
1	TL 082	2	100 k $\Omega$ , linear
3	BC 237	<b>Kondensatoren</b>	
7	1N 4148	1	3,3 nF
<b>Widerstände (0,125 W/5 %)</b>		4	4,7 nF, Styroflex
1	330 $\Omega$	1	22 nF
1	1 k $\Omega$	1	33 nF
1	2,7 k $\Omega$	1	68 nF
9	10 k $\Omega$	1	100 nF
1	22 k $\Omega$	2	47 $\mu$ F/16 V, Elko
1	33 k $\Omega$	<b>Sonstiges</b>	
6	47 k $\Omega$	1	Electret-Mikrofon
1	82 k $\Omega$	2	Buchsen
6	100 k $\Omega$	1	Stecker
1	1 M $\Omega$	1	Gehäuse
<b>Metallfilmwiderstände</b>		1	Platine
1	680 $\Omega$		
1	750 $\Omega$		
1	470 k $\Omega$		
1	560 k $\Omega$		

Platinenlayout der Gesamtschaltung



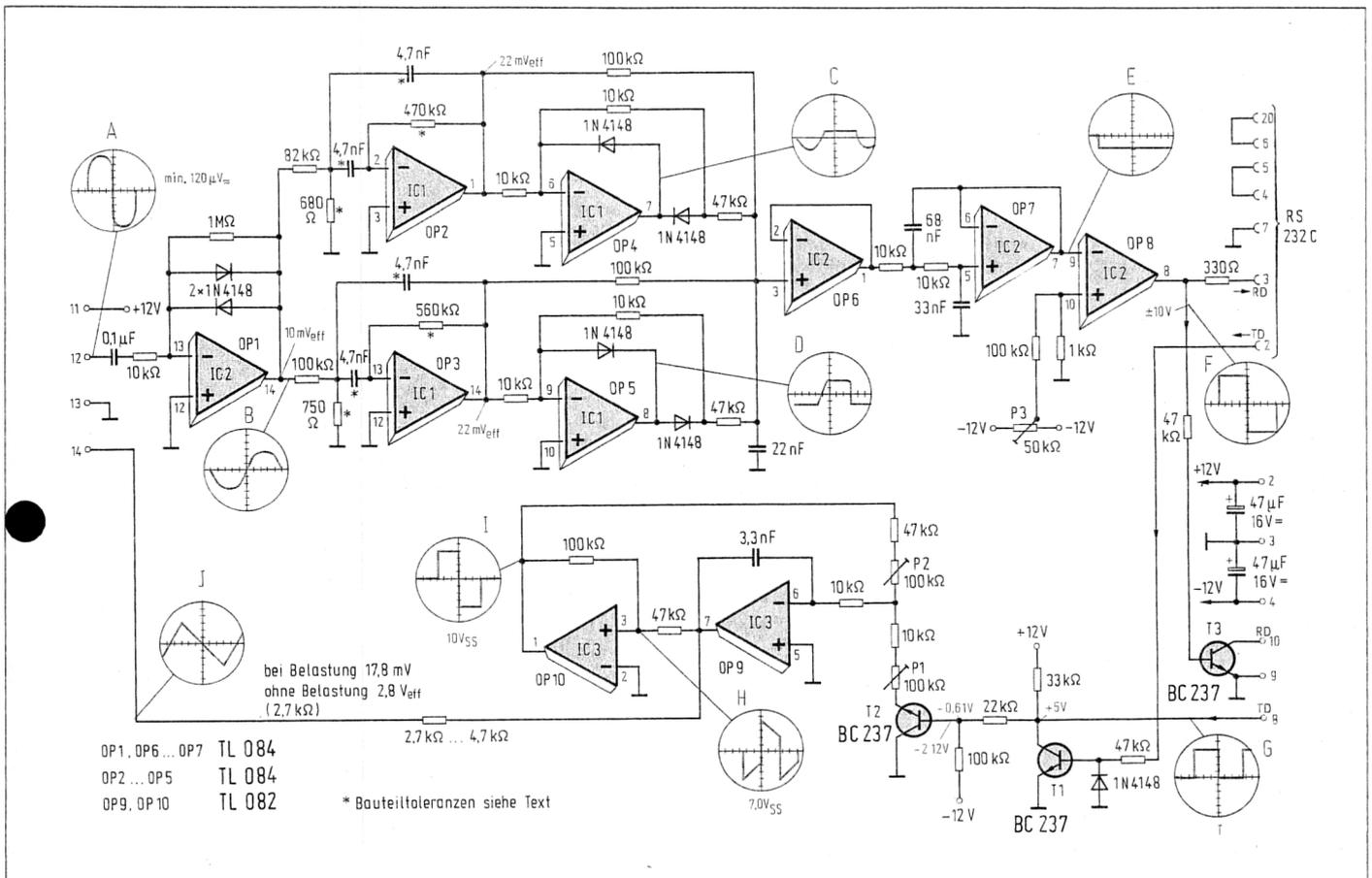
**Der Abgleich ist denkbar einfach – mit drei Potis sind Sie dabei**

Als Stromversorgung können Sie extern  $\pm 12$  V zuführen. Wenn die Mimik jedoch netzspannungsungebunden betrieben werden soll, reichen zwei 9-V-Blockbatterien vollauf. Halter und Batterie-Clips führen sämtliche gutsortierten Elektronikläden. Die Schaltung nimmt im Normalfall bei +12 V 19,4 mA, bei -12 V 19,1 mA auf. Bei  $\pm 9$  V sind es knapp unter 19 mA. Selbst wenn der Abgleich bei  $\pm 12$  V durchgeführt wurde,

verändert der Generator seine Frequenz bei einer Betriebsspannungsumstellung auf 9 V nicht. Nur am Offset-Potentiometer muß dann ein wenig nachgeglichen werden.

Die beiden Sendefrequenzen-Potentiometer stelle man zuerst auf Linksanschlag. Den TTL-Eingang Pin 8 lassen Sie offen. Mit P 1 stellen Sie 980 Hz ein. Ein Frequenzzähler ist für diese Einstellung erforderlich. Jetzt legen Sie den TTL-Eingang an Masse. Mit P 2 stellen Sie nun 1180 Hz ein. Dann öffnen Sie den TTL-Eingang erneut, und korrigieren mit P 1 die Frequenz von 980 Hz. Zum Abschluß sollten Sie nochmals den TTL-Eingang an Masse legen und die zweite Frequenz kontrollieren. Damit ist der Senderabgleich vorgenommen.

Der Offset-Abgleich des Demodulators ist ebenso denkbar einfach. Der „Emp-



③ Gesamtschaltung: Die eingezeichneten Oszillogramme gelten als Anhaltspunkte und nicht als Normkurven

fänger-Eingang“ Pin 12 wird kurzgeschlossen. Das Oszilloskop oder Multi-  
meter legen Sie an Pin 3 der RS-232-C-  
Mittstelle. Nun wird P 3 langsam vom  
rechten zum linken Anschlag durchge-  
dreht, bis das Signal von positiv auf nega-  
tiv wechselt. Da stehen lassen – fertig.

**Mechanik ist für manchen  
Elektroniker ein Greuel –  
hier ist sie wichtig**

Akustikkoppler haben einen gravie-  
renden Nachteil. Sie sind von akustischen  
Umwelteinflüssen abhängig. Des-  
halb muß man die Kopplung so dicht  
wie möglich zwischen dem Telefonhö-  
rer und dem akustischen Schallgeber  
und -nehmer durchführen. Auf eine stör-  
ungsfreie und gute akustische Kopp-  
plung ist unbedingt Wert zu legen, damit  
nicht Geräusche Übertragungsfehler ver-

ursachen. Die gesamte Schaltung wird  
am besten mit Abstandsbolzen in ein  
Kunststoffgehäuse eingebaut, in dem  
auch noch die Batterien oder die stationä-  
re Stromversorgung Platz finden.

Wenngleich voll funktionstüchtig,  
wird unser Akustikkoppler der Post un-  
angenehm ins Auge stechen. Er wird sich  
im wahrsten Sinne des Wortes  
„postialisch“ gebärden – der große gelbe  
Hüter des Fernmeldemonopols, wenn er  
davon Wind bekommt. Modems, sei es,  
daß ihre Daten akustisch-gekoppelt oder  
mittels galvanischer Übertragung in das  
öffentliche Fernmeldenetz eingespeist  
werden, bedürfen einer Genehmigung.  
Eine solche erhalten Sie nur nach einer  
Einzelprüfung durch das ZZF (Zentral-  
amt für Zulassungen im Fernmelde-  
wesen).

Doch die Prüfung kostet meist ein  
Mehrfaches des Materialpreises dieses  
akustisch-gekoppelten Modems. Daher  
unser guter Rat: Bitte nur zu Hause am  
eigenen Haustelex verwenden!

Josef Kleinschwärzer, René Füllmann

ZX-81-Kochbuch:

**Berichtigungen**

Wir haben es befürchtet, und es ist  
prompt eingetroffen: Im ZX-81-Koch-  
buch hat der Fehler-teufel zugeschlagen.  
Zuerst auf Seite 27. Wählen Sie zum  
„entfesseln“ der PIO nur Lösungsvor-  
schlag 2; der andere tut's in der gezeig-  
ten Form nicht. Auf Seite 49 funktioniert  
die „Wiederbelebung“ besser, wenn in  
die WR-Leitung ein Schalter eingefügt  
wird und Pin 21 des ICs über einen  
22-kΩ-Widerstand auf +5 V gelegt wird.  
Der Schalter ist dann nur beim Laden  
des Zusatz-RAMs zu schließen. Auf Sei-  
te 42 verlangt die sechste REM-Zeile 448  
Zeichen und der Code bei Adresse  
16624 muß 55 lauten. Auf Seite 55 ist  
der Code bei Adresse 16546 in 88 zu  
ändern. Das Prüfsummenprogramm von  
Seite 58 darf die Summe nur zwischen  
der Adresse 16514 und Adresse 16833  
bilden.

ZX-81-Software-Tipp:

## Die Null kann Platz schaffen

Es ist schon lange kein Geheimnis mehr, daß sich Zeilen, denen mit einem POKE-Befehl die Zeilennummer 0 „verordnet“ wurde, nicht mehr mit EDIT verändern lassen. Normalerweise wird mit POKE 16510,0 die Nummer der ersten Programmzeile auf Null gesetzt, wenn sich in dieser Programmzeile ein Maschinenprogramm befindet. Komplizierter wird es, so bald eine andere Programmzeilennummer auf Null zu setzen ist. Ein Hilfsprogramm hilft dann beim Aufspüren der richtigen Adressen (Bild).

```
9010 FOR I=16510 TO 32000
9030 IF PEEK I=118 THEN PRINT AT
10,10;255*PEEK (I+1)+PEEK (I+2)
9035 CLS
9040 IF INKEY$="" THEN NEXT I
9050 PRINT I+2,I+1
```

**Späher nach Zeilennummern:**  
An ein Basic-Programm „angehängt“, setzt sich dieses Programm auf die Spur der Zeilennummern

Bis auf die erste Zeilennummer meldet es alle Zeilennummern eines Basic-Programms jeweils kurz am Bildschirm.

Taucht die Nummer auf, die man auf Null setzen will, heißt es flugs irgendeine Taste zu drücken. Das Programm schreibt dann die Adressen der Zeilennummer auf den Bildschirm. Bei Zeilennummern unter 256 genügt es dann, den Inhalt der links angezeigten Adresse mit POKE auf Null zu setzen.

Das Programm kann auch dafür genutzt werden, Zeilen in ein zu eng nummeriertes Programm einzufügen. Sollen z. B. zwischen den Zeilen 42 und 43 eines Programms noch zwei Zeilen eingefügt werden, so ist zuerst Zeile 42 auf Null zu setzen. Dann ist mit Zeilennummer 42 die erste Einschubzeile einzutippen und das Programm mit CONT weiter auszuführen. Daraufhin wird wieder Nummer 42 angezeigt und auch hier ist zu unterbrechen und die Zeile auf Null zu setzen. Jetzt darf unter Nummer 42 die zweite Einschubzeile eingetippt werden.

Auf diese Weise lassen sich beliebige große Einschübe vornehmen, die jedoch nicht Sprungziele sein dürfen. Und weil das Verfahren zwar interessant, aber umständlich ist, sollte der Lerneffekt auf jeden Fall höher eingestuft werden als der Nutzeffekt. Paul Webrantz

ste Dia. Passend zur Tonbegleitung kommt es nun mit jedem Drücken der NEWLINE-Taste zu einem Diawechsel.

BREAK beendet die Eingabeprozedur, falls die Vorführung weniger als 36 Dias umfaßt. Im ZX 81 sind jetzt die Bildwechsel-Zeitpunkte gespeichert. Daher sollte man schnellstens das Programm samt Steuervariablen mit GOTO 70 auf Band retten.

```
2 LET B=0
3 DIM A(35)
4 PRINT AT 10,7;"NAME DER DIA
-SHOW?"
5 INPUT N$
6 CLS
7 PRINT AT 4,10;N$
11 PRINT AT 10,2;"ZUM START EI
NE TASTE DRUECKEN"
12 IF INKEY$="" THEN GOTO 12
13 CLS
14 POKE 16435,255
15 POKE 16437,255
16 IF B<>0 THEN GOTO 18
17 PRINT AT 20,4;"NACH LETZTEM
BILD >BREAK<
ECKEN"
18 FOR I=1 TO 35
19 PRINT AT 5,1;"BILD-NUMMER "
;I;" WIRD PROJIZIERT"
21 LET Z=INT ((65535-PEEK 1643
5-255)*PEEK 16437/710)
22 IF B THEN IF Z<A(I) THEN GO
TO 21
23 IF B=0 THEN IF INKEY$(">") T
HEN GOTO 50
24 IF B=0 THEN GOTO 21
25 IF I=U THEN STOP
26 POKE 23555,1
27 PRINT
28 POKE 23555,0
29 NEXT I
30 LET A(I)=Z
31 GOTO 28
32 LET I=0
33 SAVE "DIA"
34 IF I=0 THEN RUN
35 LET B=1
36 LET U=I
37 GOTO 5
```

① Steuerprogramm für Dia-Show: Die Zeitpunkte für einen Diawechsel werden vom Inhalt der Systemvariablen FRAMES abgeleitet

ZX-81-Software-Tipp:

## Computer als Dia-Showmaster

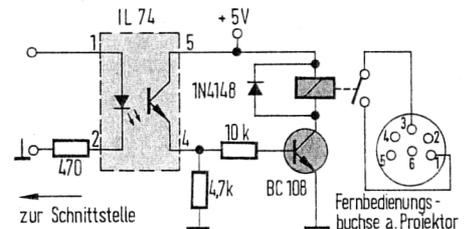
Im Schrank stapeln sich die Dias und warten darauf, wieder einmal betrachtet zu werden. Vielleicht gibt das hier vorgestellte Programm den Anstoß dazu, denn es steuert den Ablauf einer regelrechten Dia-Show. Wird noch ein Kassettenrecorder zur Musik oder Sprachuntermalung hinzugenommen, dann ist die Sache noch attraktiver.

Wenn Sie den ZX 81 zum Dia-Showmaster ernennen wollen, dann brauchen Sie dazu eine Schnittstelle zur Datenausgabe. Das Programm (Bild 1) verlangt z. B. nach der Basisplatine (I/O-Port) der ZX-81-à-la-carte-Serie. Ebenso gut läßt sich aber auch das Spar-Interface aus dem ZX-81-Kochbuch verwenden oder, mit einer Programmierung, auch die PIO-Schnittstelle aus Heft 3/1984.

Haben Sie jetzt noch einen Projektor mit Fernbedienungsanschluß, dann

kann eigentlich nichts mehr schiefgehen. Bild 2 zeigt, wie die vom Computer gelieferten Steuerimpulse zum Diawechsel den Projektor erreichen. Quelle der Steuerimpulse ist bei der Basisplatine Pin 1 (Bit 0) der DIL-2-Buchse (Datenausgang). Das Programm ist sogar noch auf der 1-KByte-Grundversion des ZX 81 lauffähig und kann dann 36 Diawechsel steuern (bei einer größeren RAM-Kapazität selbstverständlich mehr).

Und so wird das Programm genutzt: Nach der Eingabe ist es zuerst einmal mit GOTO 60 abzuspeichern. In dieser Ur-Form ist das Programm für jede neue Dia-Show zu laden, worauf man als erstes den Namen bzw. das Motto der Vorführung eintippen darf. Dann wird eine Startfreigabe abgewartet. Drückt man eine Taste, projiziert der Projektor das er-



② Projektorschnittstelle: Für jeden Diawechsel liefert der Computer einen kurzen Steuerimpuls

Nach dem Laden der gewünschten und bereits fertigen Dia-Show wartet der ZX 81 wieder auf die Startfreigabe. Sobald sie erteilt wurde, darf man sich genüßlich im Sessel zurücklehnen: Der Computer steuert den Bildwechsel jetzt selbstständig genauso, wie Sie es ihm in der „Lernphase“ beigebracht haben.

Klaus Stuchlich/-ll

ZX 81 à la carte

# Brenner für 2716-EPROMs

Hier ist der eigentlich schon längst fällig gewesene EPROM-Brenner für den ZX 81. Er „schießt“ maximal 2 KByte lange Maschinenprogramme in EPROMs vom Typ 2716, wobei am Bildschirm immer nur die gerade gültigen Bedienungshinweise eingeblendet werden.

Darüber, wie ein bereits geladenes 2716-EPROM an den ZX 81 angeschlossen wird, hat die FUNKSCHAU in Heft 10/1984 und in dem Sonderheft „ZX-81-Kochbuch“ berichtet (Titel des Beitrags: Wiederbelebung). Jetzt geht es darum, Maschinenprogramme in EPROMs unterzubringen.

## Sechs Bits bringen den Brenner in Fahrt

Die Wirkungsweise eines EPROM-Brenners ist schnell geklärt. Das Gerät muß dafür sorgen, daß die einzelnen 8-Bit-Speicherzellen in 2716-EPROMs richtig adressiert werden und zu jeder einzelnen Adresse auch das dafür vorgesehene Datenbyte geschickt wird. Liegt dann unter einer Adresse das richtige Datenbyte am EPROM an, dann muß mit einem „Programmierimpuls“ dafür gesorgt werden, daß dieses Datenbyte in die adressierte Speicherzelle „gebrannt“ wird. Danach kann die nächste Speicherzelle adressiert werden.

Diese Aufgabe übernimmt der EPROM-Brenner (Bild 1) gemeinsam mit dem ZX 81. Der Brenner ist sozusagen für die Hardware-Aufgaben zuständig, während der ZX 81 der Steuermann ist, der z. B. die richtigen Adreß- und Datenbytes für das EPROM parat hält.

Zum Betrieb des Brenners benötigt der ZX 81 ein 16-KByte-RAM. Nur dann ist ausreichend Platz für das Steuerpro-

gramm und die zu programmierenden Bytes vorhanden. Da RAM-Erweiterungen die Busse des ZX 81 bereits stark belasten, und eine Überlastung der Busse zu schwer aufzuspürenden Störungen führen kann, sind sämtliche Signale, die der EPROM-Brenner an der ZX-81-Schnittstelle abgreift, über Treiberstufen gepuffert. Das erhöht zwar den Bauteil-aufwand, kommt aber der Betriebssicherheit des Brenners zugute, besonders dann, wenn gleichzeitig noch weitere Peripheriegeräte (z. B. Drucker) an der ZX-81-Schnittstelle angeschlossen sind.

Wie jedes Peripheriegerät, so muß auch der EPROM-Brenner vom ZX 81 adressiert werden. Er wird unter den Adressen C082h (Datenbyte) und C083h (Steuerwort) angesprochen. Der Brenner decodiert diese beiden Adressen mit den Gattern 4, 5 und 6. Diese Decodierung ist unvollständig: Da nur die Signale A0 und A15 ausgewertet werden, wird der Brenner nicht nur unter den genannten Adressen angesprochen, sondern auch unter 32 766 weiteren Adressen.

Da bei 16 KByte RAM oberhalb des 32-KByte-Adreßbereichs vom ZX 81 aber keine Speicherzellen angetroffen werden, kommt es nicht zu einer Doppeladressierung von RAM-Speicher und EPROM-Brenner. Wegen der unvollständigen Adreßdecodierung ist jedoch ein Betrieb des Brenners mit mehr als 16 KByte RAM unzulässig.

Die Adressen C082h und C083h wurden gewählt, weil diese Adressen bis auf den Wert von A15 mit den Adressen 4082h und 4083h übereinstimmen. Und da auch das 16-KByte-RAM-Modul un-

vollständig decodiert ist heißt dies im Klartext: Wenn der Brenner angesprochen wird, dann hat das auch Auswirkungen auf den Inhalt der Speicherzellen 4082h und 4083h. Das Steuerprogramm für den Brenner (Maschinenprogramm) darf deshalb nicht wie gewohnt mit Adresse 4082h beginnen, sondern mindestens zwei Adressen später. Tatsächlich beginnt es bei Adresse 4086h, da noch zwei Byte für eine Hilfsvariable vorgesehen wurden.

Ein unter Adresse C082h ausgegebenes Datenbyte wird vom Brenner in zwei 4fach Zwischenspeicher aufgenommen (IC 7 und IC 8), deren Ausgänge die Dateneingänge des EPROMs speisen. Und von dem unter Adresse C083h erteilten Steuerwort werden nur sechs Bit benötigt, die der Brenner in einem 6fach Zwischenspeicher aufnimmt (IC 9). Für den Brenner haben diese sechs Bit folgende Bedeutung:

○ D0: Dieses Bit liefert das Taktsignal für den Zählerbaustein IC 10, der die Adressen an das EPROM anlegt.

○ D1: Mit diesem Bit wird der Adreßzähler IC 10 zurückgesetzt, ebenso die Zwischenspeicher IC 7 und IC 8.

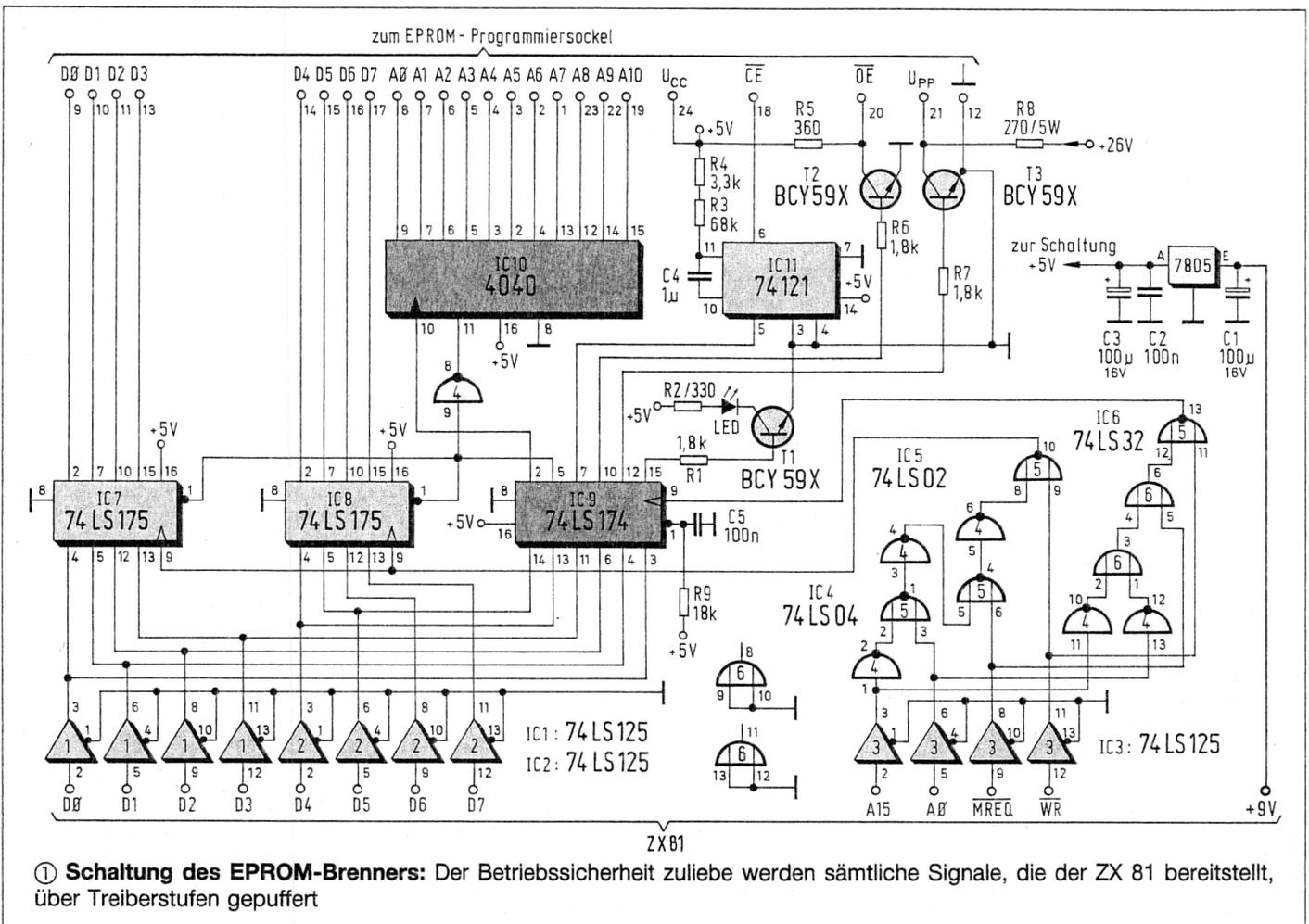
○ D2: Mit diesem Bit wird ein Monoflop getriggert, das die 50 ms dauernden Programmierimpulse erzeugt. Auf eine Software-Lösung wurde hier verzichtet (50 ms durch Zeitschleife gewinnen), da der ZX 81 im SLOW-Modus die Zeitschleife durch den Bildaufbau unterbrechen würde und so die Dauer des Programmierimpulses unzulässig verlängert werden könnte (Zerstörung des EPROMs).

○ D3: Dieses Bit legt gemäß der Programmiervorschrift für 2716-EPROMs den Anschluß  $\overline{CE}$  am EPROM auf 5 V.

○ D4: Mit diesem Bit wird die Programmierspannung (normalerweise 26 V) zum EPROM durchgeschaltet. Sie darf während der gesamten Dauer der Programmierung anstehen. Wenn der Transistor T3 zum Abschalten der Programmierspannung durchgeschaltet, muß der Widerstand R8 die Verlustleistung von rd. 2,6 W aufnehmen können. Eine Überlastung von T3 ist nicht zu befürchten, da der Transistor im Schaltbetrieb arbeitet.

○ D5: Dieses Bit steuert eine Warn-LED. Die LED leuchtet immer dann, wenn man ein EPROM weder in den Programmiersockel stecken noch es aus diesem entfernen darf. Erlaubt ist dies nur bei dunkler LED.

Für die Programmierspannung ist leider ein externes Netzgerät erforderlich, dessen Ausgangsspannung am Brenner



einzuspeisen ist. Der genaue Wert der Programmierspannung hängt vom EPROM-Fabrikat ab (üblich sind Werte zwischen 21 V und 26 V). Versuche, die Spannung mit einem Spannungswandler von der ZX-81-Versorgungsspannung abzuleiten, schlugen leider fehl. Wieder abhängig vom EPROM-Fabrikat kam es zu so starker Belastung der Versorgungsspannung, daß die Programmierspannung auf Werte knapp unter 20 V zusammenbrach. Im Interesse der Betriebssicherheit wurde deshalb die weniger elegante Lösung mit externem Netzgerät gewählt.

## Das Basic-Programm prägt den Bildschirmdialog

Im Basic-Programm für den Brenner (Bild 2) reserviert, nach dem Start mit RUN, Zeile 10 erst einmal Platz für den Maschinencodeteil des Steuerprogramms. Diese Maschinencodes (Zeile

30) werden wie üblich mit einer Eingaberoutine (Zeile 40 bis 60) in die REM-Zeile gebracht. Der Aufruf der ersten Maschinenroutine in Zeile 110 sorgt dann dafür, daß am Programmiersockel mit Ausnahme der Versorgungsspannung (Pin 24) sämtliche Spannungen abgeschaltet werden.

Dann verzweigt das Programm zu einer Unteroutine (ab Zeile 9000), die für die Eingabe der zu programmierenden Bytes zuständig ist. Die Frage nach der Startadresse wird am besten mit 30000 beantwortet, da hier im RAM normalerweise freier Speicherplatz ist, ohne daß mit dem Wert von RAMTOP jongliert werden muß.

Nach Eingabe der Startadresse taucht am Bildschirm eine Zeile auf, die ab der Startadresse den Inhalt von zwölf Speicherzellen zeigt. Signalisiert ein Dutzend Nullen, daß der gewählte Speicherbereich tatsächlich frei ist, dann dürfen jetzt die zwölf ersten Bytes des Anwenderprogramms eingetippt werden (Hexcodes). Diese Werte werden nach NEWLINE in die angezeigte Zeile übernom-

men (und in den Speicher); anschließend sind die nächsten zwölf Byte an der Reihe. Mit der Eingabe von „S“ wird diese Routine verlassen.

Jetzt hat man die Wahl, nur einen Teil des soeben eingegebenen Maschinenprogramms zur Programmierung ins EPROM freizugeben bzw. ein vielleicht bereits zuvor vorhandenes anschließendes Maschinenprogramm gleich mit zu schießen. Die Zahl der zu programmierenden Bytes wird mit der Unteroutine ab Zeile 9600 in eine für das Maschinencode-Steuerprogramm verwertbare 2-Byte-Zahl aufgespalten und in den Speicherzellen 40D3h/40D4h auf Abruf bereit gehalten. Die Addition von 1 ist erforderlich, da die Maschinenroutine zuerst dekrementiert und anschließend auf 0 abfragt.

Zeile 155 fordert nun auf, das EPROM in den Sockel zu stecken. Nach dem anschließenden NEWLINE wird als Anfangsadresse für das Anwenderprogramm im EPROM der Wert 0 vorgeschlagen. Ein davon abweichender Wert ist dann zweckmäßig, wenn man ein



der zu programmierenden Bytes bereit. Dazu ein Hinweis zu Bild 3: Die linke Spalte nennt die Adressen in Hex-Form, die mittlere Spalte zeigt die Mnemonics – aber mit Dezimalwerten – und die rechte Spalte gibt die Hex-Codes der Befehle an. Die eben genannten Adressen der Hilfsvariablen findet man also am schnellsten in der rechten Spalte, wie üblich freilich mit vertauschtem höher- und niederwertigerem Byte.

Nach Übernahme der beiden Hilfsvariablen ins HL- bzw. DE-Registerpaar werden die Spannungen am Programmiersockel angelegt und die Rücksetzbedingung für das Datenregister sowie den Adreßzähler aufgehoben. Mit den beiden folgenden Programmzeilen (4098h und 409Bh) wird das erste zu programmierende Byte „gebrannt“ und die Zahl der Bytes um 1 verringert.

Der Programmteil zwischen Adresse 409C und 40A7 programmiert nun alle übrigen Bytes (bis der Inhalt des DE-

Registerpaares den Wert 0 hat). Anschließend wird der Brenner wieder in den definierten Grundzustand gebracht.

Jetzt folgen die vom Programm verwendeten Unterroutinen. Der Programmteil von Adresse 40AAh bis 40ACh setzt die Taktleitung des Adreßzählers auf H-Pegel, d. h. an Pin 10 von IC 10 tritt eine steigende Flanke auf, die jedoch noch nichts bewirkt. Das bleibt dem Programmteil von Adresse 40AFh bis 40BCh vorbehalten. Er sorgt zunächst für eine fallende Flanke auf der Taktleitung, worauf IC 10 den Zählerstand um 1 erhöht. Jetzt wird das Byte, das programmiert werden soll, aus dem RAM ins Datenregister gebracht und das HL-Registerpaar per INC-Befehl auf die Adresse des nächsten zu programmierenden Bytes eingestellt.

Dann wird eine Unterroutine aufgerufen, die zunächst von Adresse 40BDh bis 40C7h reicht. Sie erzeugt einen positiven Impuls am Takteingang des Mono-

40	LDD	A, 0004	A	0004
4000	LD	(4000), A		0000
4001	LD	(4001), A		0000
4002	LD	(4002), A		0000
4003	LD	(4003), A		0000
4004	LD	(4004), A		0000
4005	LD	(4005), A		0000
4006	LD	(4006), A		0000
4007	LD	(4007), A		0000
4008	LD	(4008), A		0000
4009	LD	(4009), A		0000
400A	LD	(400A), A		0000
400B	LD	(400B), A		0000
400C	LD	(400C), A		0000
400D	LD	(400D), A		0000
400E	LD	(400E), A		0000
400F	LD	(400F), A		0000
4010	LD	(4010), A		0000
4011	LD	(4011), A		0000
4012	LD	(4012), A		0000
4013	LD	(4013), A		0000
4014	LD	(4014), A		0000
4015	LD	(4015), A		0000
4016	LD	(4016), A		0000
4017	LD	(4017), A		0000
4018	LD	(4018), A		0000
4019	LD	(4019), A		0000
401A	LD	(401A), A		0000
401B	LD	(401B), A		0000
401C	LD	(401C), A		0000
401D	LD	(401D), A		0000
401E	LD	(401E), A		0000
401F	LD	(401F), A		0000
4020	LD	(4020), A		0000
4021	LD	(4021), A		0000
4022	LD	(4022), A		0000
4023	LD	(4023), A		0000
4024	LD	(4024), A		0000
4025	LD	(4025), A		0000
4026	LD	(4026), A		0000
4027	LD	(4027), A		0000
4028	LD	(4028), A		0000
4029	LD	(4029), A		0000
402A	LD	(402A), A		0000
402B	LD	(402B), A		0000
402C	LD	(402C), A		0000
402D	LD	(402D), A		0000
402E	LD	(402E), A		0000
402F	LD	(402F), A		0000
4030	LD	(4030), A		0000
4031	LD	(4031), A		0000
4032	LD	(4032), A		0000
4033	LD	(4033), A		0000
4034	LD	(4034), A		0000
4035	LD	(4035), A		0000
4036	LD	(4036), A		0000
4037	LD	(4037), A		0000
4038	LD	(4038), A		0000
4039	LD	(4039), A		0000
403A	LD	(403A), A		0000
403B	LD	(403B), A		0000
403C	LD	(403C), A		0000
403D	LD	(403D), A		0000
403E	LD	(403E), A		0000
403F	LD	(403F), A		0000
4040	LD	(4040), A		0000
4041	LD	(4041), A		0000
4042	LD	(4042), A		0000
4043	LD	(4043), A		0000
4044	LD	(4044), A		0000
4045	LD	(4045), A		0000
4046	LD	(4046), A		0000
4047	LD	(4047), A		0000
4048	LD	(4048), A		0000
4049	LD	(4049), A		0000
404A	LD	(404A), A		0000
404B	LD	(404B), A		0000
404C	LD	(404C), A		0000
404D	LD	(404D), A		0000
404E	LD	(404E), A		0000
404F	LD	(404F), A		0000
4050	LD	(4050), A		0000
4051	LD	(4051), A		0000
4052	LD	(4052), A		0000
4053	LD	(4053), A		0000
4054	LD	(4054), A		0000
4055	LD	(4055), A		0000
4056	LD	(4056), A		0000
4057	LD	(4057), A		0000
4058	LD	(4058), A		0000
4059	LD	(4059), A		0000
405A	LD	(405A), A		0000
405B	LD	(405B), A		0000
405C	LD	(405C), A		0000
405D	LD	(405D), A		0000
405E	LD	(405E), A		0000
405F	LD	(405F), A		0000
4060	LD	(4060), A		0000
4061	LD	(4061), A		0000
4062	LD	(4062), A		0000
4063	LD	(4063), A		0000
4064	LD	(4064), A		0000
4065	LD	(4065), A		0000
4066	LD	(4066), A		0000
4067	LD	(4067), A		0000
4068	LD	(4068), A		0000
4069	LD	(4069), A		0000
406A	LD	(406A), A		0000
406B	LD	(406B), A		0000
406C	LD	(406C), A		0000
406D	LD	(406D), A		0000
406E	LD	(406E), A		0000
406F	LD	(406F), A		0000
4070	LD	(4070), A		0000
4071	LD	(4071), A		0000
4072	LD	(4072), A		0000
4073	LD	(4073), A		0000
4074	LD	(4074), A		0000
4075	LD	(4075), A		0000
4076	LD	(4076), A		0000
4077	LD	(4077), A		0000
4078	LD	(4078), A		0000
4079	LD	(4079), A		0000
407A	LD	(407A), A		0000
407B	LD	(407B), A		0000
407C	LD	(407C), A		0000
407D	LD	(407D), A		0000
407E	LD	(407E), A		0000
407F	LD	(407F), A		0000
4080	LD	(4080), A		0000
4081	LD	(4081), A		0000
4082	LD	(4082), A		0000
4083	LD	(4083), A		0000
4084	LD	(4084), A		0000
4085	LD	(4085), A		0000
4086	LD	(4086), A		0000
4087	LD	(4087), A		0000
4088	LD	(4088), A		0000
4089	LD	(4089), A		0000
408A	LD	(408A), A		0000
408B	LD	(408B), A		0000
408C	LD	(408C), A		0000
408D	LD	(408D), A		0000
408E	LD	(408E), A		0000
408F	LD	(408F), A		0000
4090	LD	(4090), A		0000
4091	LD	(4091), A		0000
4092	LD	(4092), A		0000
4093	LD	(4093), A		0000
4094	LD	(4094), A		0000
4095	LD	(4095), A		0000
4096	LD	(4096), A		0000
4097	LD	(4097), A		0000
4098	LD	(4098), A		0000
4099	LD	(4099), A		0000
409A	LD	(409A), A		0000
409B	LD	(409B), A		0000
409C	LD	(409C), A		0000
409D	LD	(409D), A		0000
409E	LD	(409E), A		0000
409F	LD	(409F), A		0000
40A0	LD	(40A0), A		0000
40A1	LD	(40A1), A		0000
40A2	LD	(40A2), A		0000
40A3	LD	(40A3), A		0000
40A4	LD	(40A4), A		0000
40A5	LD	(40A5), A		0000
40A6	LD	(40A6), A		0000
40A7	LD	(40A7), A		0000
40A8	LD	(40A8), A		0000
40A9	LD	(40A9), A		0000
40AA	LD	(40AA), A		0000
40AB	LD	(40AB), A		0000
40AC	LD	(40AC), A		0000
40AD	LD	(40AD), A		0000
40AE	LD	(40AE), A		0000
40AF	LD	(40AF), A		0000
40B0	LD	(40B0), A		0000
40B1	LD	(40B1), A		0000
40B2	LD	(40B2), A		0000
40B3	LD	(40B3), A		0000
40B4	LD	(40B4), A		0000
40B5	LD	(40B5), A		0000
40B6	LD	(40B6), A		0000
40B7	LD	(40B7), A		0000
40B8	LD	(40B8), A		0000
40B9	LD	(40B9), A		0000
40BA	LD	(40BA), A		0000
40BB	LD	(40BB), A		0000
40BC	LD	(40BC), A		0000
40BD	LD	(40BD), A		0000
40BE	LD	(40BE), A		0000
40BF	LD	(40BF), A		0000
40C0	LD	(40C0), A		0000
40C1	LD	(40C1), A		0000
40C2	LD	(40C2), A		0000
40C3	LD	(40C3), A		0000
40C4	LD	(40C4), A		0000
40C5	LD	(40C5), A		0000
40C6	LD	(40C6), A		0000
40C7	LD	(40C7), A		0000
40C8	LD	(40C8), A		0000
40C9	LD	(40C9), A		0000
40CA	LD	(40CA), A		0000
40CB	LD	(40CB), A		0000
40CC	LD	(40CC), A		0000
40CD	LD	(40CD), A		0000
40CE	LD	(40CE), A		0000
40CF	LD	(40CF), A		0000
40D0	LD	(40D0), A		0000
40D1	LD	(40D1), A		0000
40D2	LD	(40D2), A		0000
40D3	LD	(40D3), A		0000
40D4	LD	(40D4), A		0000
40D5	LD	(40D5), A		0000
40D6	LD	(40D6), A		0000
40D7	LD	(40D7), A		0000
40D8	LD	(40D8), A		0000
40D9	LD	(40D9), A		0000
40DA	LD	(40DA), A		0000
40DB	LD	(40DB), A		0000
40DC	LD	(40DC), A		0000
40DD	LD	(40DD), A		0000
40DE	LD	(40DE), A		0000
40DF	LD	(40DF), A		0000
40E0	LD	(40E0), A		0000
40E1	LD	(40E1), A		0000
40E2	LD	(40E2), A		0000
40E3	LD	(40E3), A		0000
40E4	LD	(40E4), A		0000
40E5	LD	(40E5), A		0000
40E6	LD	(40E6), A		0000
40E7	LD	(40E7), A		0000
40E8	LD	(40E8), A		0000
40E9	LD	(40E9), A		0000
40EA	LD	(40EA), A		0000
40EB	LD	(40EB), A		0000
40EC	LD	(40EC), A		0000
40ED	LD	(40ED), A		0000
40EE	LD	(40EE), A		0000
40EF	LD	(40EF), A		0000
40F0	LD	(40F0), A		0000
40F1	LD	(40F1), A		0000
40F2	LD	(40F2), A		0000
40F3	LD	(40F3), A		0000
40F4	LD	(40F4), A		0000
40F5	LD	(40F5), A		0000
40F6	LD	(40F6), A		0000
40F7	LD	(40F7), A		0000
40F8	LD	(40F8), A		0000
40F9	LD	(40F9), A		0000
40FA	LD	(40FA), A		0000
40FB	LD	(40FB), A		0000
40FC	LD	(40FC), A		0000
40FD	LD	(40FD), A		0000
40FE	LD	(40FE), A		0000
40FF	LD	(40FF), A		0000

③ **Assembler-Listing:** Das Programm darf nicht wie gewohnt mit Adresse 4082h beginnen

flops (IC 11, Pin 5). Das Monoflop gibt daraufhin an Pin 6 den 50 ms dauernden Programmierimpuls aus.

Zwischen Adresse 40CAh und 40D2h durchläuft das Programm eine Warteschleife, um das Ende des Programmierimpulses abzuwarten. Damit Bauteilertoleranzen aufgefangen werden, dauert die Warteschleife sicherheitshalber etwa 54 ms.

Der vorletzte Programmteil zwischen Adresse 40D7h und 40DDh holt sich aus einer Hilfsvariablen bei Adresse 40D5h/40D6h die Information, wie viele Takte auf den Adreßzähler gegeben werden müssen, wenn dieser voreingestellt werden soll, also praktisch die Adresse, ab der im EPROM die Bytes untergebracht werden sollen. Damit die Zählung auch bei 0 beginnt, wird der Adreßzähler zurückgesetzt.

# Für engagierte Anwender:



Mit mc lernen Sie Computer von Grund auf verstehen. Ausführliche Funktionsbeschreibungen von Rechner-Hardware und gut kommentierte Programm-Listings bieten Ihnen den richtigen Einstieg ins ernsthafte Computern.



Durch Programme in mc werden Sie manches Problem überhaupt nicht mehr als Problem betrachten.



Nach mc-Bauanleitungen löten Sie vom einfachen Interface bis zum kompletten System, was an Hardware nur schwer zu kaufen ist.

# mc

Die Mikrocomputer-Zeitschrift

6.50 DM - 55 6S - 7 sfr. - September 1985

## 68008-Platine für Apple-II

**Geknackter Macintosh**

**Kommunikation mit dem mc-68000-Computer**

**UCSD-Pascal unter MS-DOS**

**Erweitertes C-64-Grafikpaket**

In mc-Fachaufsätzen geht's um neue Entwicklungen, um professionelle Hardware und Peripherie.



Natürlich testet mc Geräte und Programme. Die Ergebnisse werden aus der Sicht des professionellen Anwenders interpretiert.

Aktuelles aus der Branche zu Unternehmen, Produkten, Kongressen, Tagungen und Messen finden Sie jeden Monat in mc.

**mc bringt Profis weiter.**

Für DM 6,50 bekommen Sie mc an jeder größeren Zeitschriften-Verkaufsstelle.

mc können Sie aber auch auf andere Art kennenlernen.

Kostenlos und unverbindlich.

Die Abrufkarte dafür finden Sie an der Umschlagklappe.

# mc

Die Mikrocomputer-Zeitschrift