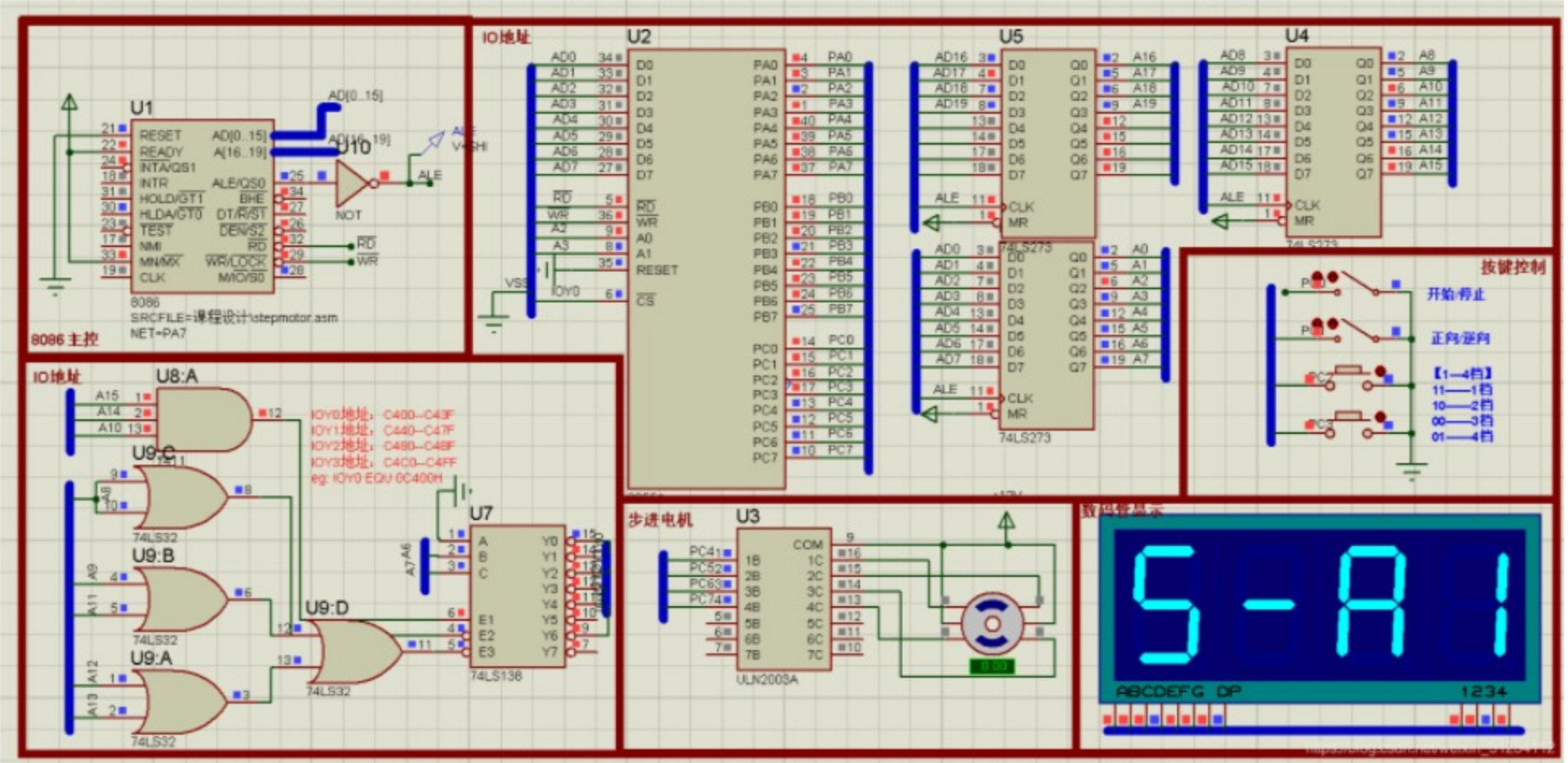


01. 通过开关K1实现步进电机的开始与停止；
02. 通过开关K2来选择步进电机的正转与反转；
03. 通过开关K3,K4组成(2-4译码)四档电机转速选择；
04. 对每只开关的选择情况同时通过4位8段数码管来显示；
05. 扩展设计：可以在以上功能基础上，增加控制步进电机单步转动的开关；增加控制电机加速转动的开关；增加控制电机减速的开关。



```
1      IOY0 EQU      0C400H      ;片选IOY0对应的端口始地址
2      MY8255_A EQU      IOY0+00H*4      ;8255的A口地址
3      MY8255_B EQU      IOY0+01H*4      ;8255的B口地址
4      MY8255_C EQU      IOY0+02H*4      ;8255的C口地址
5      MY8255_MODE EQU      IOY0+03H*4      ;8255的控制寄存器地址
6
7      STACK1 SEGMENT      STACK
8          DW      256 DUP(?)
9      STACK1 ENDS
10     DATA SEGMENT
11     DTABLE1 DB      6DH,79H,73H,77H,39H,06H,5BH,4FH,66H,40H
12     DTABLE3 DB      10H,30H,20H,60H,40H,0C0H,80H,90H
13     DTABLE4 DB      90H,80H,0C0H,40H,60H,20H,30H,10H
14     DATA ENDS
15
16     CODE SEGMENT
17         ASSUME      CS:CODE,DS:DATA
18     START: MOV      AX,DATA
19             MOV      DS,AX
20             MOV      SI,3000H
21             MOV      [SI],00H
22             MOV      [SI+2],09H
23             MOV      [SI+4],03H
24             MOV      [SI+6],05H
25             MOV      [SI+8],01H
26             MOV      DX,MY8255_MODE      ;初始化8255工作方式
27             MOV      AL,81H      ;方式0, A输出、B口输出, c口第四位输入, 高四位输出
28             OUT      DX,AL
29     QIDONG: ;CALL      CLEAR
30             ;CALL      DIS
31             MOV      DX,MY8255_C
32             IN      AL,DX
33             TEST     AL,01H
```