

## Solution

1. les lignes RB0 et RB1 doivent être configurés en sorties et les lignes RB2, RB3 et RB4 doivent être configurés en entrées.

2. Tableau :

Position de SW	Sens	RB7	RB6	RB5	RB4	RB3	RB2	RB1	RB0
1	Gauche	x	x	X	0	1	1	0	1
Milieu	Arrêt	x	x	X	1	0	1	0	0
2	Droit	x	x	X	1	1	0	1	0

3. D1 joue le rôle d'une diode de roue libre

```

4.      bsf      STATUS , RP0      ; passer banque1
        movlw   0x1C              ; TRISB = xxx1 1100
        movwf  TRISB             ; RB0 et RB1 en sortie et RB2 à RB4 en entrée
        bcf      STATUS , RP0      ; passer banque0

debut
        bcf      PORTB,0          ; moteur arrêté
        bcf      PORTB,1

test
        btfss   PORTB,3          ; Si RB3 = 0 arrêt
        goto    debut            ; boucler
        btfss   PORTB,2          ; Si RB2 = 0 moteur tourne en sens 1
        goto    sens1

sens2
        bsf      PORTB,0          ; RB4 = 0 moteur tourne en sens 2
        bcf      PORTB,1
        goto    test

sens1
        bsf      PORTB,1
        bcf      PORTB,0
        goto    test

        END                      ; directive fin de programme

```