

The background is a solid red color. A large, stylized arch made of small white dots spans the top half of the image. In the center of the image, the letters "HUST" are written in a bold, white, sans-serif font.

# HUST

**TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH KHOA HÀ NỘI**  
HANOI UNIVERSITY OF SCIENCE AND TECHNOLOGY

ONE LOVE. ONE FUTURE.

# ASSEMBLY LANGUAGE & COMPUTER ARCHITECTURE

IT3280E  
CLASS CODE: 131102

ONE LOVE. ONE FUTURE.



TRƯỜNG ĐẠI HỌC  
BÁCH KHOA HÀ NỘI  
HANOI UNIVERSITY  
OF SCIENCE AND TECHNOLOGY

# Group 4

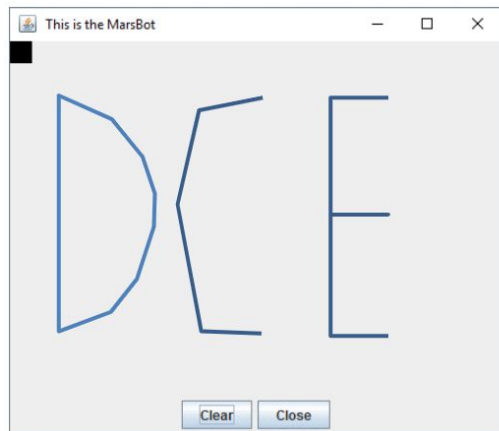
Instructor: Đỗ Công Thuận

Group member: Đào Quang Dương - 20194747  
Trần Chí Thành - 20194845

ONE LOVE. ONE FUTURE.

# About our projects

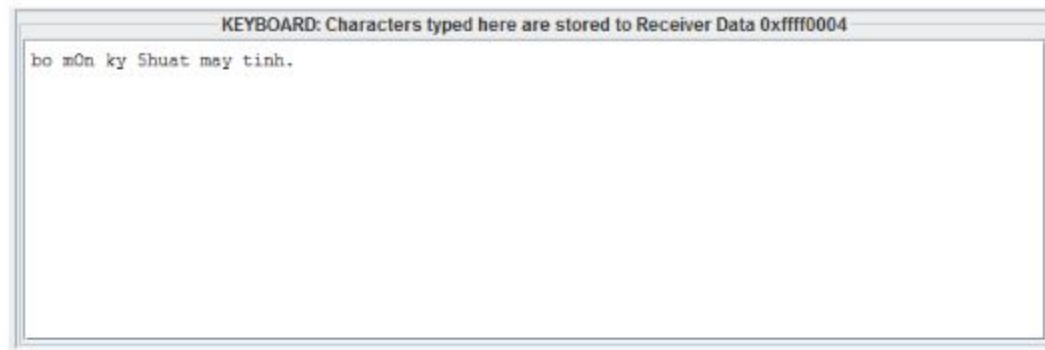
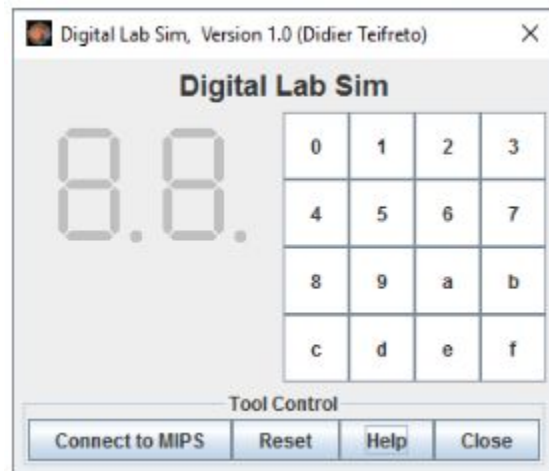
## Postscript CNC Marsbot



Postscript  
20, 120, 1, 30, 2100, 1, 90, 3400, 0....

0	1	2	3
4	5	6	7
8	9	a	b
c	d	e	f

## Kiểm tra tốc độ và độ chính xác khi gõ văn bản



Yêu cầu: Máy gia công cơ khí chính xác CNC Marsbot được dùng để cắt tấm kim loại theo các đường nét được quy định trước.

Để điều khiển Marsbot cắt đúng như hình dạng mong muốn, người ta nạp vào Marsbot một mảng cấu trúc gồm 3 phần tử:

<Góc chuyển động>, <Thời gian>, <Cắt/Không cắt>

- Mã nguồn chứa 3 postscript và người dùng sử dụng 3 phím 0, 4, 8 trên bàn phím Key Matrix để chọn postscript nào sẽ được gia công.

### Key Matrix:

Digital Lab Sim is one of MARS tools for Controlling I/O devices.

The Hex keyboard of Digital Lab Sim is Memory-mapped I/O. It includes:

Byte value @0xFFFF0012 → used to command row number of hexadecimal keyboard.

Byte value @0xFFFF0014 → used to receive row and column number of the key pressed (0 = no key pressed).

.eqv	IN_ADDRESS_HEXА_KEYBOARD	0xFFFF0012
.eqv	OUT_ADDRESS_HEXА_KEYBOARD	0xFFFF0014

The program have to scan, one by one, each row and then observe if a key is pressed.

### Key Matrix:

load I/O address

```
li    $t7, IN_ADDRESS_HEXadecimal_KEYBOARD
li    $t8, OUT_ADDRESS_HEXadecimal_KEYBOARD
```

polling: example for row 1, if pressed, the keycode will store to \$t6

```
li    $t6, 0x01                                # check row 1 with key 0, 1, 2, 3
sb    $t6, 0($t7)                              # must reassign expected row
lb    $t6, 0($t8)                              # read scan code of key button
```

and then check the value to get the corresponding postscript

```
beq    $t6, 0x11, key0_pressed
beq    $t6, 0x12, key4_pressed
beq    $t6, 0x14, key8_pressed

key0_pressed:
la     $t0, postscript0
j      Marbot_DRAW
```



### Postscript:

Postscript is stored in a **word array**.

Postscript is the set of structs (góc chuyển động, thời gian, cắt hay không cắt)

<Góc chuyển động>, <Thời gian>, <Cắt/Không cắt>

Trong đó <Góc chuyển động> là góc của hàm HEADING của Marsbot

<Thời gian> là thời gian duy trì quá trình vận hành hiện tại

<Cắt/Không cắt> thiết lập lưu vết/không lưu vết

Postscript struct is read and store by using loop

```
lw      $s0, ($t0)      # $s0: goc chuyen dong
addi    $t0, $t0, 4
lw      $s1, ($t0)      # $s1: thoi gian
addi    $t0, $t0, 4
lw      $s2, ($t0)      # $s2: cat/khong cat
addi    $t0, $t0, 4
```



### Marsbot:

The **MarsBot** is a virtual robot in the MARS. The MarsBot can travel in a 2D space, optionally leaving a trail (or track).

This program uses the **HEADING**, **LEAVETRACK**, and **MOVE** to control the movement of the MarsBot.

```
.eqv HEADING    0xffff8010    # Integer: An angle between 0 and 359
                                # 0 : North (up)
                                # 90: East (right)
                                # 180: South (down)
                                # 270: West (left)
.eqv MOVING      0xffff8050    # Boolean: whether or not to move
.eqv LEAVETRACK  0xffff8020    # Boolean (0 or non-0): whether or not to Leave a track
```

### Marsbot:

**STOP** and **GO** change the value in the **MOVING** location to 0 or 1

**GO:**

```
li    $at, MOVING      # change MOVING port
addi  $k0, $zero, 1    # to Logic 1,
sb    $k0, 0($at)      # to start running
nop
jr    $ra
nop
```

**STOP:**

```
li    $at, MOVING      # change MOVING port TO 0
sb    $zero, 0($at)    # to stop running
nop
jr    $ra
nop
```

### Marsbot:

**TRACK** and **UNTRACK** change the value in the **LEAVETRACK** location to 0 or 1

**TRACK:**

```
li    $at, LEAVETRACK    # change LEAVETRACK port
addi  $k0, $zero, 1      # to logic 1,
sb    $k0, 0($at)        # to start tracking
nop
jr    $ra
nop
```

**UNTRACK:**

```
li    $at, LEAVETRACK    # change LEAVETRACK port to 0
sb    $zero, 0($at)      # to start tracking
nop
jr    $ra
nop
```

### Marsbot:

**ROTATE** change the value in the **HEADING** location to an angle between  $0^\circ$  and  $359^\circ$

```
#-----  
# ROTATE procedure, to rotate the robot  
# param[in]    $a0, An angle between 0 and 359  
#              0 : North (up)  
#              90: East  (right)  
#              180: South (down)  
#              270: West  (left)  
#-----  
ROTATE:  
    li    $at, HEADING    # change HEADING port  
    sw    $a0, 0($at)     # to rotate robot  
    nop  
    jr    $ra  
    nop
```

### Marsbot:

In main program:

→ ROTATE

```
move    $a0, $s0  
jal     ROTATE
```

→ Check whether or not to leave a TRACK

```
beqz    $s2, not_track  
jal     TRACK  
not_track:
```

→ start GO for a time by sleep system

```
jal     GO  
move    $a0, $s1  
addi    $v0, $zero, 32  
syscall
```

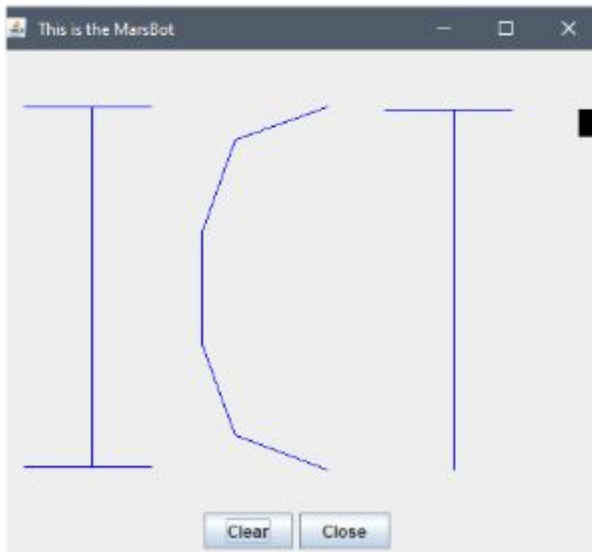
→ STOP and UNTRACK to keep old track

postscript 1 - key 0 - DCE - 15 tracks



```
135,2000,0, 180,12000,1, 60,3000,1, 30,3000,1, 0,3000,1,  
330,3000,1, 300,3000,1, 90,10000,0, 250,3000,1  
200,3000,1, 180,3500,1, 160,3000,1, 110,3000,1, 90,6000,0,  
270,4000,1, 0,12000,1, 90,4000,1, 180,6000,0, 270,4000,1,  
90,10000,0
```

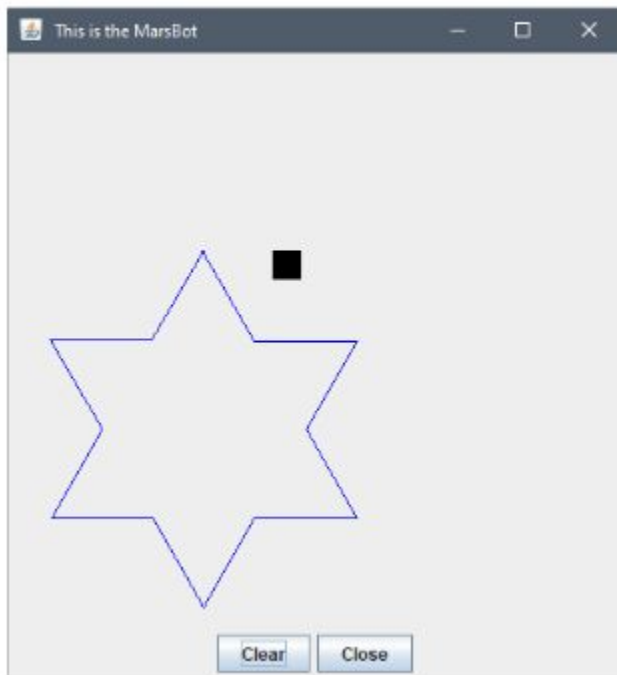
postscript 2 - key 4 - ICT - 10 tracks



```
120,3500,0, 180,12000,1, 270,2000,0, 90,4000,1, 0,12000,0,  
270,4000,1, 90,10000,0, 250,3000,1 200,3000,1, 180,3500,1,  
160,3000,1, 110,3000,1, 90,4000,0, 0,12000,1, 270,2000,0,  
90,4000,1, 90,2000,0
```



postscript 3 - key 8 - star - 12 tracks



```
90,6000,0, 180,6000,0, 210,3000,1, 270,3000,1, 150,3000,1,  
210,3000,1, 90,3000,1, 150,3000,1, 30,3000,1, 90,3000,1,  
330,3000,1, 30,3000,1, 270,3000,1, 330,3000,1, 90,2000,0
```

### 1. Postscript

The number "-1" is added at the end of the array. It makes checking the last element of the array easier and faster while it doesn't affect anything. Easy to create new postscript without worrying about its length.

### 2. Key Scan

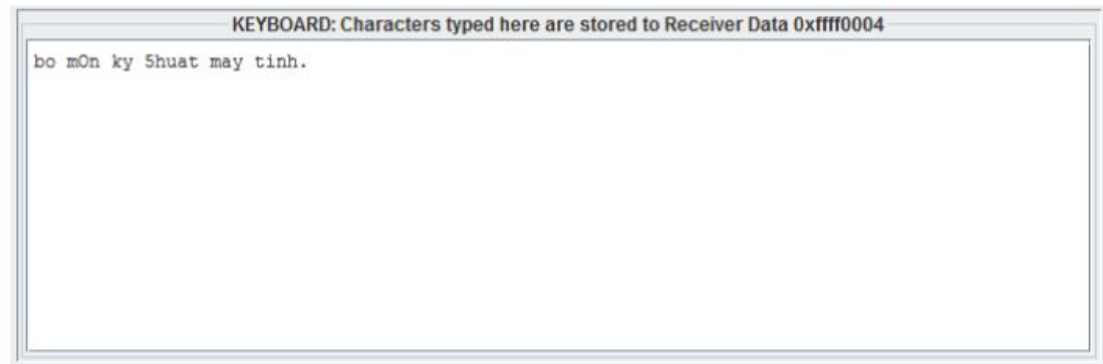
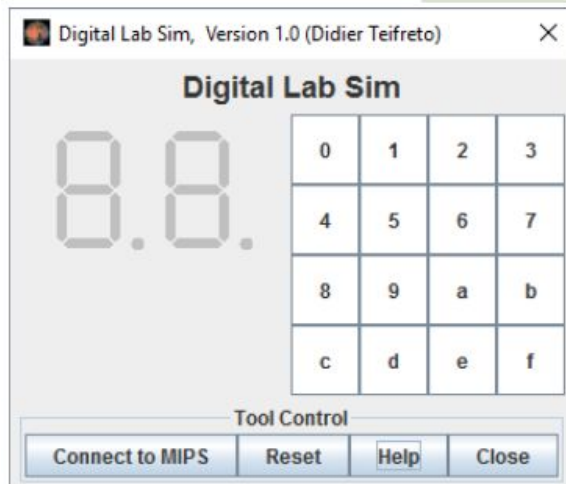
```
move    $t4, $t5                # previously pressed key  
  
sub     $t4, $t4, $t5  
beqz    $t4, back_to_polling
```

When polling, the previously pressed key is stored and used to check whether or not it is different from the currently pressed key. If not, the program will back\_to\_polling. That will save the marsbot from having to redraw the previous postscript when the user forgets to reset the hex keyboard.

# Typing accuracy and speed check

Chương trình sẽ đo tốc độ gõ bàn phím và hiện kết quả bằng 2 đèn led 7 đoạn:

- Cho 1 đoạn văn bản mẫu, cố định sẵn trong mã nguồn. VD: “bo mon ky thuat may tinh”.
- Sử dụng bộ định thời Timer(trong bộ giả lập Digital Lab Sim) để tạo ra khoảng thời gian để đo. Đây là thời gian giữa 2 lần ngắt, chu kì ngắt.
- Trong khoảng thời gian đó, người dùng nhập các kí tự từ bàn phím. Ví dụ nhập “Bo m0n ky 5huat may tinh”(sai chữ 0 và 5) mà người dùng đã gõ để hiển thị đèn LED.



# Typing accuracy and speed check

## Solution

### 1. Declaration

```
.eqv SEVENSEG_LEFT    0xFFFF0011    # Dia chi cua den led 7 doan trai
.eqv SEVENSEG_RIGHT   0xFFFF0010    # Dia chi cua den led 7 doan phai
.eqv IN_ADDRESS_HEX keyboard      0xFFFF0012
.eqv OUT_ADDRESS_HEX keyboard     0xFFFF0014
.eqv KEY_CODE         0xFFFF0004    # ASCII code from keyboard, 1 byte
.eqv KEY_READY        0xFFFF0000    # =1 if has a new keycode ?
                                     # Auto clear after lw
.eqv DISPLAY_CODE     0xFFFF000C    # ASCII code to show, 1 byte
.eqv DISPLAY_READY    0xFFFF0008    # =1 if the display has already to do
                                     # Auto clear after sw
.eqv MASK_CAUSE_KEYBOARD 0x00000034  # Keyboard Cause

.data
byte_hex_led : .byte 63,6,91,79,102,109,125,7,127,111 # gia tri cua byte tai
storestring : .space 1000 #khoang trong de luu cac ky tu r
stringsource : .ascii "bo mon ky thuat may tinh"
Message: .ascii "\n So ky tu trong 1s : "
resultMess: .ascii "\n So ky tu nhap dung la: "

.text
li $k0, KEY_CODE
li $k1, KEY_READY
li $s0, DISPLAY_CODE
li $s1, DISPLAY_READY

MAIN:
li $s4,0
li $s3,0
li $t4,10
li $t5,200
li $t6,0
li $t9,0

#dung de dem toan bo so ky tu nhap vao
#dung de dem so vong lap
#luu gia tri so vong lap.
#bien dem so ky tu nhap duoc trong 1s
```

Variable



MAIN:

# Typing accuracy and speed check

## Solution

### 2. Counting the numbers of letter typed in 1s

- POLLING để xử lý dữ liệu nhập vào từ người dùng

```
POLLING:
addi    $s3, $s3, 1      #neu da lap duoc 200 vong(1s) se nhay den xu ly so ky tu nhap trong 1s.
div      $s3, $t5         #dem so ky tu nhap vao tu ban phim.
mfhi     $t7              #lay so vong lap chia cho 200 de xac dinh da duoc 1s hay chua
bne      $t7, 0, SLEEP    #luu phan du cua phép chia tren
                        #neu chua duoc 1s (s3/s5 = 1) nhay den label sleep
                        #neu da duoc 1s thi nhay den nhan SETCOUNT de thuc hien in ra man hinh
```

- SETCOUNT dùng để in số kí tự trong từng giây

```
SETCOUNT:
li       $s3, 0           #in ra man hinh so chu danh duoc trong 1s
li       $v0, 4           #tai lap gia tri cua $s3 ve 0 de dem lai so vong lap cho cac lan tiep theo
la       $a0, Message     #bat dau chuoai lenh in ra console so ky tu nhap duoc trong 1s
syscall
li       $v0, 1           #in ra so ky tu trong 1s
add      $a0, $t6, $zero  #Nhan bien t6 dem so ky nhap duoc trong 1s
syscall
```

- SLEEP

```
SLEEP:
addi     $v0, $zero, 32
li       $a0, 5           #sleep 5 ms
syscall
nop      #nop la can thiet sau trc khi branch sau syscall
b        LOOP             #Loop
```



# Typing accuracy and speed check

## Solution

### 3. Soft interrupt

- Đọc dữ liệu từ receiver data:

```
.ktext      0x80000180                                #chuong trinh con chay sau khi interupt duoc goi.
mfc0       $t1, $13                                #cho biet nguyen nhan lam tham chieu dia chi bo ni
li         $t2, MASK_CAUSE_KEYBOARD
and        $at, $t1, $t2
beq        $at, $t2, COUNTER_KETYBOARD
j          END_PROCESS

COUNTER_KETYBOARD:
READ_KEY:
    lw      $t0, 0($k0)                                #$t0 = [$k0] = KEY_CODE
```

- Kiểm tra nếu có BACKSPACE :

```
beq $t0, 10, END                                #Can chu y toi ki hieu xuong dong '\n' - ASCII: 10
                                           #Neu xuat hien '\n' --> xong input process --> Chuyen toi END
```

- Xóa kí tự vừa nhập vào và giảm số lượng kí tự đi 1 đơn vị:

```
DELETE_CHAR:                                #việc xóa kí tự nhập vào tương đương
                                           #với việc làm giảm tổng số ký tự nhập vào s4 đi 1

    addi    $s4, $s4, -1
    sb      $t0, 0($s0)
```

# Typing accuracy and speed check

## Solution

### 3. Soft interrupt

- Nếu k gặp BACKSPACE và giá trị của display\_ready là 1 thì in ra

SHOW\_KEY:

```
sb    $t0, 0($s0)           #hien thi ky tu vua nhap tu ban phim tren man hinh MMI
                                     #luu ky tu input vao mang storestring
la    $t7, storestring       #lay $t7 con tro cua chuoi luu chuoi nhap vao
add   $t7, $t7, $s4          #di chuyen con tro toi vi tri moi
sb    $t0, 0($t7)            #luu lai tu vua nhap
addi  $s4, $s4, 1            #tang so luong tu nhap vao
beq   $t0, 10, END           #Can chu y toi ki hieu xuong dong '\n' - ASCII: 10
                                     #Neu xuat hien '\n' --> xong input process --> Chuyen
```

j END\_PROCESS

DELETE\_CHAR:

#xoa ki tu nhap vao tuong duong

- Nếu gặp xuống dòng thì chuyển đến cuối chương trình

END:

```
li    $v0, 11                #in xuong dong
li    $a0, '\n'
syscall
li    $t1, 0                  #reset bien dem t1 de dem so ky tu da duoc xet
li    $t3, 0                  #khai bao bien t3 de dem so ky tu nhap dung
li    $t8, 24                 #luu $t8 la do dai xau da luu tru trong ma nguon.
slt   $t7, $s4, $t8           #so sanh xem do dai xau nhap tu ban phim (luu tai than
                                     #xau nao nho hon thi duyett theo do dai cua xau do ($s4

bne   $t7, 1, CHECK_STRING    #trong TH xau input >= xau luu san, t8 chua do dai cua
add   $t8, $0, $s4             #tru 1 vi ky tu cuoi cung la dau enter thi khong can x
addi  $t8, $t8, -1
```



# Typing accuracy and speed check

## Solution

### 4. Typing accuracy check

- So sánh lần lượt các kí tự tương đương trong 2 chuỗi

CHECK\_STRING:

```
la    $t2, storestring
add   $t2, $t2, $t1
li    $v0, 11                #in ra cac ky tu da nhap tu ban phim da qua check.
lb    $t5, 0($t2)            #lay ky tu thu $t1 trong storestring luu vao $t5 de so sanh voi
move  $a0, $t5               #set noi dung thanh ghi a0 = noi dung thanh ghi t5
syscall
la    $t4, stringsource
add   $t4, $t4, $t1
lb    $t6, 0($t4)            #lay ky tu thu $t1 trong stringsource luu vao $t6
bne   $t6, $t5, CONTINUE     #so sanh hai ky tu luu trong t5 va t6, neu 2 ky tu ko giống nhau
addi  $t3, $t3, 1            #neu giống, tang so ki tu nhap dung t3 len them 1
```

- Sau khi so sánh xong thì in ra số kí tự đúng

PRINT:

```
li    $v0, 4
la    $a0, resultMess
syscall
li    $v0, 1
add   $a0, $0, $t3           #in so tu nhap dung
syscall
li    $t9, 1                 #thay doi de su dung lai qua trinh display_led o
li    $t6, 0                 #gan lai gia tri bien dem t6
li    $t4, 10                #gan lai gia tri so chia = 10 cho t4
add   $t6, $0, $t3
b     DISPLAY_DIGITAL
```

# Typing accuracy and speed check

## Solution

### 5. Print function to LED

```
DISPLAY_DIGITAL:                                #Hien so chu nhap vao/ls tren 2 thanh led 7 thanh, ngoai
div      $t6,$t4                                #lay so ky tu nhap duoc trong ls chia cho 10
mflo     $t7                                    #luu gia tri phan nguyen, gia tri nay se duoc luu o den L
la       $s2,byte_hex_led                      #con tro toi array chua cac so hien thi tren led
add      $s2,$s2,$t7                            #xac dinh vi tri con tro = cong them gia tri t7 vao con
lb       $a0,0($s2)                             #lay noi dung cho vao $a0
jal      SHOW_7SEG_LEFT                        #ngay den label den LED trai
#-----
mfhi     $t7                                    #luu gia tri phan du cua phep chia, gia tri nay se duoc i
la       $s2,byte_hex_led
add      $s2,$s2,$t7
lb       $a0,0($s2)                             #set value for segments
jal      SHOW_7SEG_RIGHT                       #show
#-----
li       $t6,0                                #reset lai bien dem t6 trc kho quay l?i loop
beq      $t9,1,ASK_LOOP                       #bien t9 dung de kiem tra
#-----

SHOW_7SEG_LEFT:
li       $t0, SEVENSEG_LEFT                    #gan dia chi cong nhu da khai bao
sb       $a0, 0($t0)                           #gan gia tri moi vao cong
jr       $ra

SHOW_7SEG_RIGHT:
li       $t0, SEVENSEG_RIGHT
sb       $a0, 0($t0)
jr       $ra
```

# Typing accuracy and speed check

## Result

The image shows two software windows from a digital logic simulation environment.

**Keyboard and Display MMIO Simulator, Version 1.4**

**DISPLAY:** Store to Transmitter Data 0xffff000c, cursor 31, area 95 x 10

bo mon ky thuaat may tinh

Font ☒ DAD Fixed transmitter delay, select using slider Delay length: 5 instruction executions

**KEYBOARD:** Characters typed here are stored to Receiver Data 0xffff0004

bo mon ky thuaat may tinh

**Tool Control**

Disconnect from MIPS Reset Help Close

**Mars Messages Run IO**

So ky tu trong la : 0  
So ky tu trong la : 0  
So ky tu trong la : 0  
So ky tu trong la : 0  
So ky tu trong la : 0  
Reset: reset completed.

Clear

So ky tu trong la : 0  
So ky tu trong la : 0  
So ky tu trong la : 7  
So ky tu trong la : 7  
So ky tu trong la : 2  
So ky tu trong la : 5  
So ky tu trong la : 3  
bo mon ky thuaat may tinh  
So ky tu nhap dung la: 24

**Digital Lab Sim, Version 1.0 (Didier Teifreto)**

**Digital Lab Sim**

2.4

0	1	2	3
4	5	6	7
8	9	a	b
c	d	e	f

**Tool Control**

Disconnect from MIPS Reset Help Close

A large, stylized graphic on the left side of the slide. It consists of a red background with a circular pattern of white dots of varying sizes, creating a sense of depth and movement. The word "HUST" is written in white, bold, sans-serif capital letters in the center of this graphic.

**HUST**

**THANK YOU !**