Proyecto

CARRERA: Ingeniería en Computación

NOMBRE: Efrain Robles Pulido

CÓDIGO: 221350095

MATERIA: Traductores de Lenguajes I

MAESTRA: José Juan Meza Espinoza

SECCIÓN: Do9 CALENDARIO: 2023A

UNIVERSIDAD DE GUADALAJARA





Desarrollo

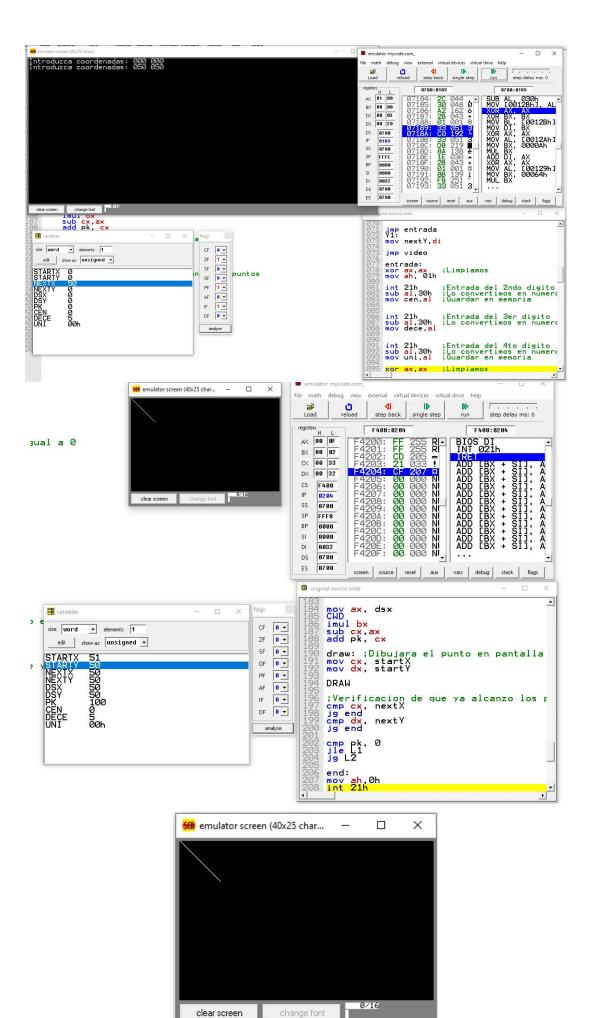
Implementar el Algoritmo de Bresenham de lineal recta en el emu8086

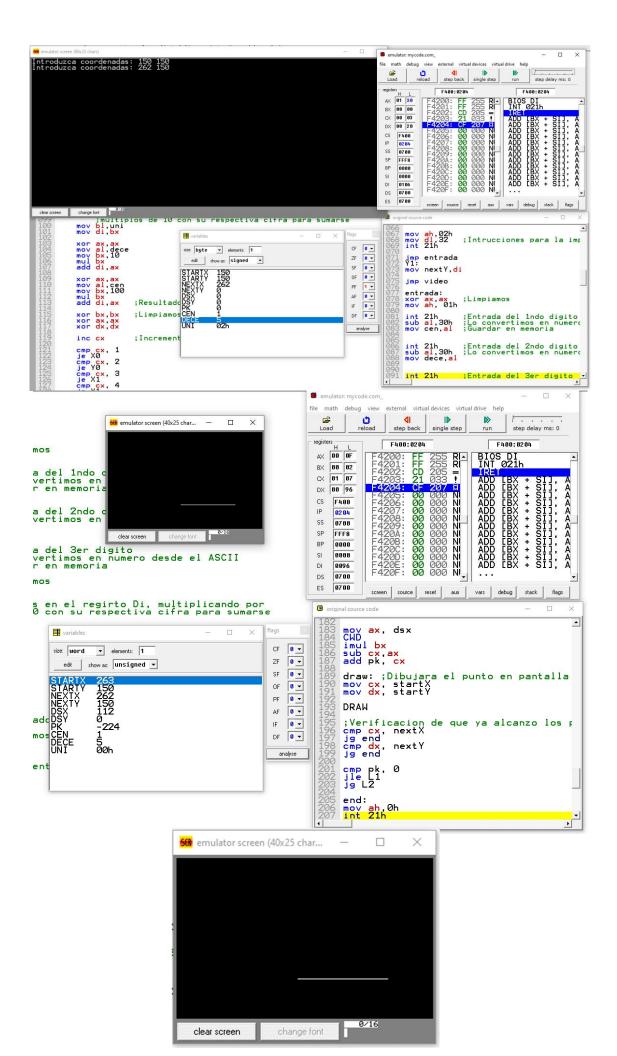
```
Código:
org 100h
imp start
  msg: db "Introduzca coordenadas: ",24h
  startX dw?
  startY dw?
  nextX dw?
  nextY dw?
  dsx dw?
  dsy dw?
  pk dw?
  cen db?
  dece db?
  uni db?
  COLOR EQU 0Fh
                       ;La expresion COLOR es igual a 0Fh (255d), como constante numerica
                     ;La expresion DRAW se sustituira por definicion para ejecutar el codigo
  macro DRAW
dentro de el
    mov ah,0Ch
                   Escribe un punto en la pantalla en modo video, con lo que tenga en Cx y Dx,
con la int 10h
    mov al, COLOR ;Valor del color a pintar
    int 10h
  endm
start:
  mov ax, @data ;Se almacena la direccion de memoria de nuestro arreglos
  mov ds, ax
                ;Guardandola en el registro para las direcciones
  mov ah,09h
                ;Intrucciones para la impresion de la cadena msg
  mov dx,msg
  int 21h
  xor cx,cx
  jmp entrada
                ;Funcion para introducir 1er numero
X0:
  mov startX,di
  mov ah,02h
  mov dl,32 ;Intrucciones para la impresion de caracter de la cadena menu
  int 21h
  imp entrada
```

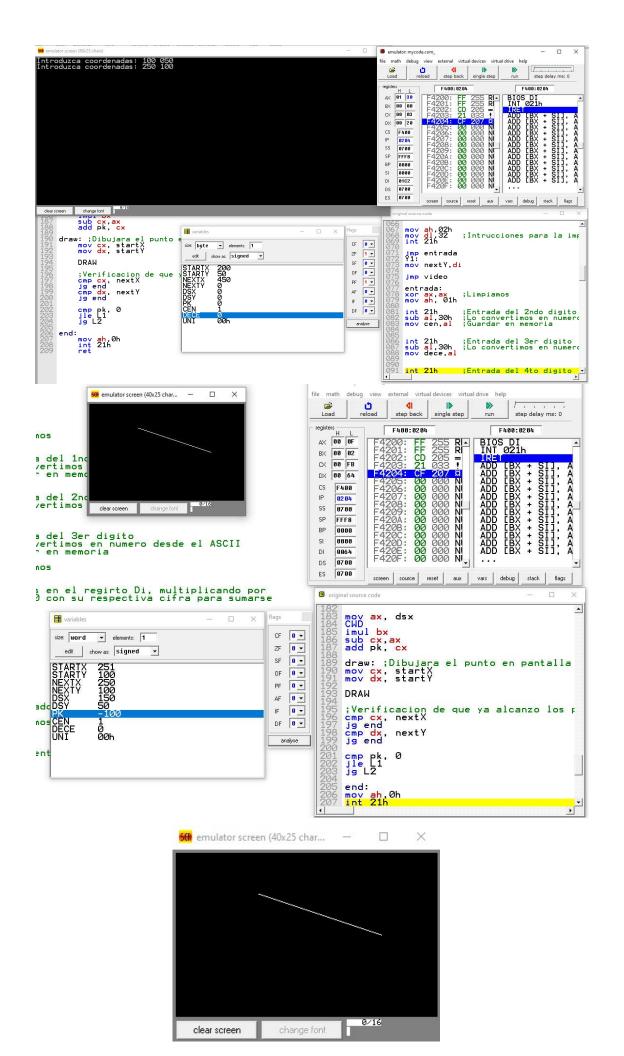
```
Y0:
  mov startY,di
  mov ah,02h
  mov dl,10 ;Intrucciones para la impresion de caracter
  mov dl,13 ;Intrucciones para la impresion de caracter
  int 21h
  mov ah,09h
  mov dx,msg ;Intrucciones para la impresion de la cadena msg
  int 21h
  imp entrada
X1:
  mov nextX,di
  mov ah,02h
  mov dl,32 ;Intrucciones para la impresion de caracter
  int 21h
  jmp entrada
Y1:
  mov nextY,di
  jmp video
entrada:
  xor ax,ax ;Limpiamos
  mov ah. 01h
          ;Entrada del 1ndo digito
  sub al,30h ;Lo convertimos en numero desde el ASCII
  mov cen,al ;Guardar en memoria
  int 21h ;Entrada del 2ndo digito
  sub al,30h ;Lo convertimos en numero desde el ASCII
  mov dece,al
  int 21h ;Entrada del 3er digito
  sub al,30h ;Lo convertimos en numero desde el ASCII
  mov uni,al ;Guardar en memoria
  xor ax,ax ;Limpiamos
  xor bx,bx
  ;Juntamos las cifras en el regirto Di, multiplicando por
    ;multiplos de 10 con su respectiva cifra para sumarse
  mov bl,uni
  mov di,bx
  xor ax,ax
```

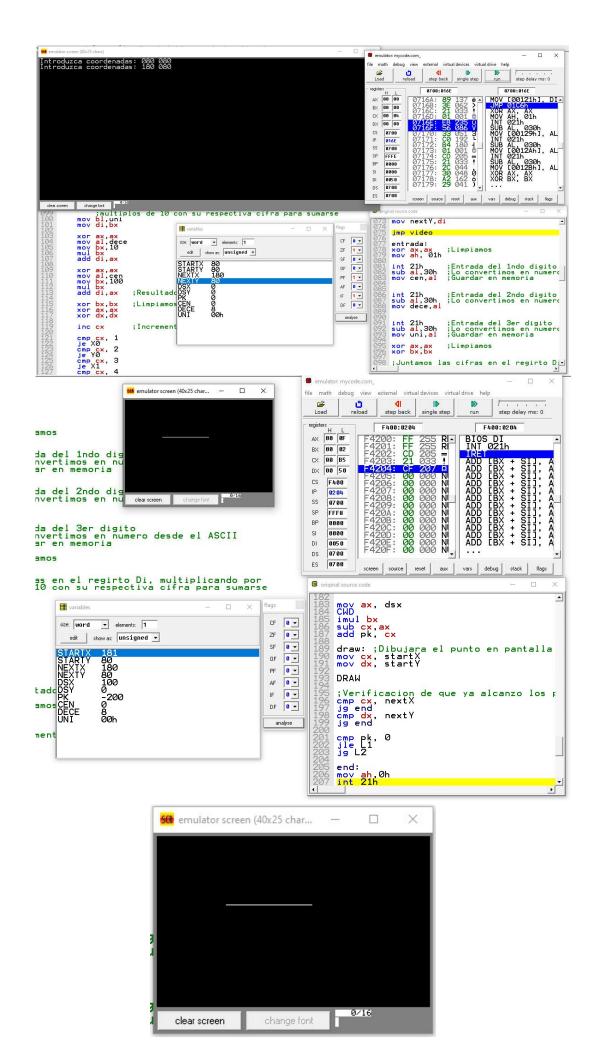
```
mov al, dece
  mov bx,10
  mul bx
  add di,ax
  xor ax,ax
  mov al,cen
  mov bx,100
  mul bx
  add di,ax ;Resultado final en Di
  xor bx,bx ;Limpiamos registros
  xor ax,ax
  xor dx,dx
  inc cx
           ;Incrementara nuestro contador
  cmp cx, 1
  je X0
  cmp cx, 2
  je Y0
  cmp cx, 3
  je X1
  cmp cx, 4
  je Y1
video:
  mov ah, 0
                ;Establece el modo video
  mov al, 13h ;320 x 200 en grafico
  int 10h
  ; Obtener las coordenadas de inicio y siguiente
  mov ax, startX
  mov bx, startY
  mov cx, nextX
  mov dx, nextY
  ; Calcular las diferencias dx y dy
  sub cx, ax ;dx
  sub dx, bx ;dy
  mov dsx, cx
  mov dsy, dx
  mov ax, dsy
  CWD
  mov bx, dsx
  idiv bx ;calculo de M
  cmp ax, 1
  jg end
  mov ax, dsy
  sub ax,bx ;calculo de (dy-dx) = pk
  mov bx,2
  mul bx
```

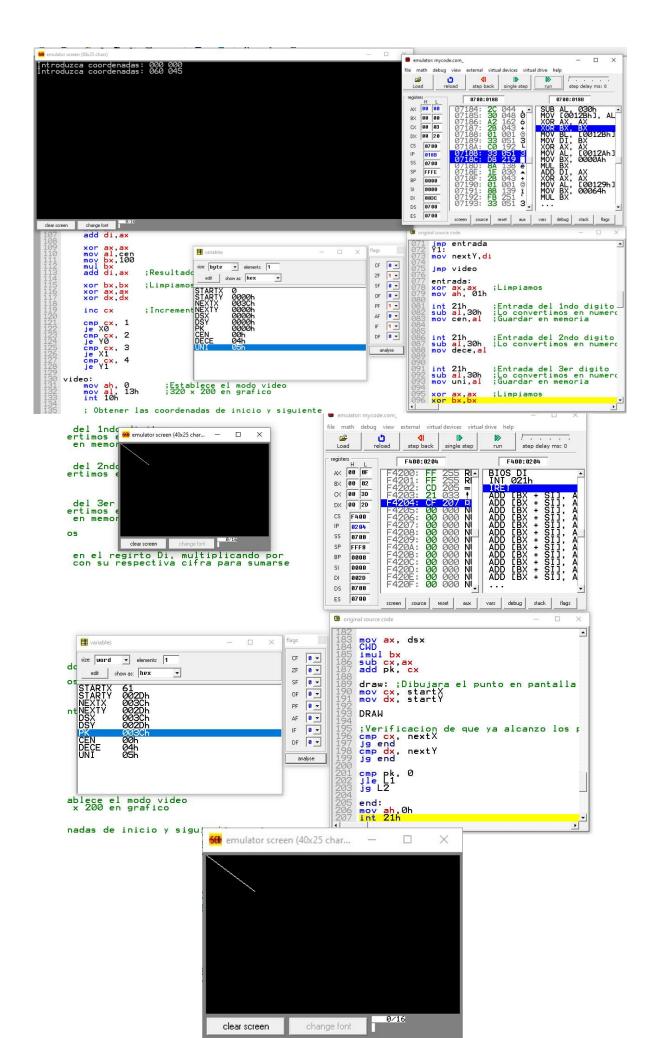
```
mov pk, ax
  cmp ax,0
  jle L1
  jg L2
L1: ;Si pk es menor o igual a 0
  add startX,1
  mov ax, dsy
  CWD
  mov bx, 2
  imul bx
  add pk, ax
  jmp draw
L2: ;Si pk es mayor a 0
  add startX, 1
  add startY, 1
  mov ax, dsy
  CWD
  mov bx, 2
  imul bx
  mov cx, ax
  mov ax, dsx
  CWD
  imul bx
  sub cx,ax
  add pk, cx
draw: ;Dibujara el punto en pantalla
  mov cx, startX
  mov dx, startY
  DRAW
  ;Verificacion de que ya alcanzo los puntos
  cmp cx, nextX
  jg end
  cmp dx, nextY
  jg end
  cmp pk, 0
  jle L1
  jg L2
end:
  mov ah,0h
  int 21h
  ret
```











Conclusión

Con esta actividad me fue muy complicada de entender al principio ya que anteriormente realice esta práctica en otro lenguaje, pero es muy diferente en ensamblador, por lo que se requirió mas instrucciones de los que estaba acostumbrado para poder realizarla correctamente, además de reutilizar algunos códigos anteriores para poder introducir desde consola los valores de las coordenadas. A pesar de que me base en los videos de apoyo del profesor, me encontré con errores de implementación o se podría decir de incoherencias matemáticos, como teniendo que ser necesario que la primera coordenada este cerca del origen de la grafica para que funcione bien el código debido a los cálculos de PK y M, de acuerdo las diferencias de los ejes "x" y "y".

Bibliografía:

Brey, B. B. (2006). Microprocesadores Intel - 7 Edición (7a). Pearson Publications Company.