

```

;
;

```

```

;-----
;-----
;-----
;
;                                     Definicao de constantes
;-----
;-----
;-----
;-----

```

```

SP_INICIAL          EQU    FDFFh
CURSOR              EQU    FFFCh
CURSOR_INIT        EQU    FFFFh
WINDOW_WRITER      EQU    FFFEh
FIM_TEXTO          EQU    '@'
INTMASK            EQU    FFFAh
INT1MASK           EQU    0000000000000010b
INTMAINMASK        EQU    1000000000000111b ;I15(TEMP), I0(SALTA),
I1(DESCRE LVL), I2(AUMENTA LVL)
TEMP               EQU    FFF6h
TEMP_AMOUNT        EQU    1
TEMP_ENABLE        EQU    FFF7h

DISPLAY_7          EQU    FFF0h
LEDS               EQU    FFF8h
LCD_WRITE          EQU    FFF5h
LCD_CONTROL        EQU    FFF4h

Mascara_aleatorio  EQU    1000000000010110b
Valor_divisao_aleatorio EQU    000Ch

LVL_Maximo         EQU    0001h
LVL_Minimo         EQU    0004h

VALOR_LVL_1        EQU    0004h
VALOR_LVL_2        EQU    0003h
VALOR_LVL_3        EQU    0002h

CLEAN              EQU    ' '
Simbolo_Horizontal EQU    '-'
simbolo_passaro_1  EQU    'O'
simbolo_passaro_2  EQU    '>'
simbolo_tubos      EQU    'X'
passaro_inicio_cursor EQU    0C14h

VarT1_Cursor       EQU    0C23h
VarT2_Cursor       EQU    0D1Ch
VarT3_Cursor       EQU    0C23h
VarT4_Cursor       EQU    0D20h
Var_T4_Cursor_2    EQU    0D31h

```

```

;-----
;-----
;-----
;
;                                     Definicao de Variaveis
;-----
;-----
;-----
;

```

	ORIG	8000h	
Var_Texto_1	STR	'Prepare-se' , FIM_TEXTO	
Var_Texto_2	STR	'Prima o interruptor I1' , FIM_TEXTO	
Var_Texto_3	STR	'FIM DE JOGO' , FIM_TEXTO	
Var_Texto_4	STR	'Pontuacao Max' , FIM_TEXTO	
Distancia	STR	'Distancia' , FIM_TEXTO	
Posicao_Cursor_Hor	WORD	0000h	
CURSOR_PASSARO	WORD	0C14h	
Contador_avanca_tubos segundos	WORD	0004h	;tubos avancam de X em X
VALOR_LVL minima	WORD	0004h	;comeca na velocidade
Contador_gravidade	WORD	0004h	
Contador_gravidade_inicial	WORD	0004h	
GAME_STARTED	WORD	0000h	
FLAG_I0	WORD	0000h	
FLAG_GRAVIDADE	WORD	0000h	
FLAG_CRASH	WORD	0000h	
FLAG_I1	WORD	0000h	
FLAG_I2	WORD	0000h	
Posicao_tubos porta (linha);outros 2 =posicao do Ponteiro_tabela	TAB	13	;primeiros 2 bits=posicao da tubo(coluna)
	WORD	Posicao_tubos	
Mascara_aleatoria_inicial	WORD	0000h	
Mascara_cursor	WORD	0000h	
Var_est_cria_tubos	WORD	0000h	
Var_est_cria_tubos_MAIN	WORD	0006h	
VALOR_DISTANCIA_LCD	WORD	0000h	
NUMERO_OBSTACULOS	WORD	0000h	
;-----			
;-----			
;-----			
;-----			
TABELA DE INTERRUPCOES			
;-----			
;-----			
;-----			
;-----			
INT0	ORIG	FE00h	
	WORD	Salta	
INT1	ORIG	FE01h	
	WORD	Start	
INT2	WORD	LVL	
INT15	ORIG	FE0Fh	
	WORD	Temp_Cont	
;-----			

```
;-----  
;  
;-----  
;  
CODIGO  
;  
;-----  
;  
;-----  
;  
;-----  
  
ORIG 0000h  
JMP Inicio  
  
;Rotinas de servico a interrupcoes  
Salta:  
INC M[FLAG_I0]  
RTI  
  
Start:  
CMP M[GAME_STARTED], R0 ;verifica se o  
jogo esta ativo  
BR.NZ Start_1  
INC M[GAME_STARTED] ;se o jogo nao estiver ativo  
incrementa a FLAG de estado de jogo  
BR Fim_Start  
Start_1:  
INC M[FLAG_I1] ;se o jogo estiver ativo  
incrementa a FLAG para mudar nivel  
Fim_Start:  
RTI  
  
LVL:  
INC M[FLAG_I2]  
RTI  
;  
;-----  
;  
;-----  
;  
TEMPORIZADOR / RELOGIO  
;  
;-----  
;  
;-----  
;  
;-----  
  
;Rotina do temporizador  
Temp_Cont: PUSH R7  
  
DEC M[Contador_gravidade]  
DEC M[Contador_avanca_tubos]  
  
MOV R7, TEMP_AMOUNT ;Instrucoes que colocam o  
temporizador de 0,1s em 0,1s  
MOV M[TEMP], R7  
MOV M[TEMP_ENABLE], R7  
  
POP R7  
  
RTI  
  
;  
;-----  
;  
;-----  
;  
ROTINAS GERAIS  
;  
;-----
```



```

Next_LED_3:      MOV R2, FFFFh
                  MOV M[LEDS], R2

```

```

Fim_LEDS:        POP R2
                  POP R1

```

```

RET

```

```

;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----

```

```

DISPLAY 7 SEGMENTOS

```

```

;Rotina para escrever no display de 7 segmentos
Display:

```

```

    PUSH R1
    PUSH R2
    PUSH R3

```

```

    INC M[NUMERO_OBSTACULOS]

```

```

    MOV R1, M[NUMERO_OBSTACULOS]
    MOV R2, DISPLAY_7
    MOV R3, 10
    DIV R1, R3
    MOV M[R2], R3

```

```

    INC R2
    MOV R3, 10
    DIV R1, R3
    MOV M[R2], R3

```

```

    INC R2
    MOV R3, 10
    DIV R1, R3
    MOV M[R2], R3

```

```

    INC R2
    MOV M[R2], R1

```

```

    POP R3
    POP R2
    POP R1

```

```

RET

```

```

;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----

```

```

LCD

```

```

;Rotina para escrever no LCD 'distancia'

```

[illegible]

;

;Rotina que identifica a string a ser escrita (mensagem de inicio linha 12)

```
Texto_1:      PUSH R1
              PUSH R2
              PUSH R7

              MOV R7, VarT1_Cursor
              MOV M[CURSOR], R7
              MOV R1, VarT1_Cursor
              MOV R2, Var_Texto_1

              CALL EscString

              POP R7
              POP R2
              POP R1

              RET
```

;Rotina que identifica a string a ser escrita (mensagem de inicio linha 14)

```
Texto_2:      PUSH R1
              PUSH R2
              PUSH R7

              MOV R7, VarT2_Cursor
              MOV M[CURSOR], R7
              MOV R1, VarT2_Cursor
              MOV R2, Var_Texto_2

              CALL EscString

              POP R7
              POP R2
              POP R1

              RET
```

;Rotina que identifica a string a ser escrita (mensagem de FIM linha 12)

```
Texto_3:      PUSH R1
              PUSH R2
              PUSH R7

              MOV R7, VarT3_Cursor
              MOV M[CURSOR], R7
              MOV R1, VarT3_Cursor
              MOV R2, Var_Texto_3

              CALL EscString

              POP R7
              POP R2
              POP R1

              RET
```

;Rotina que identifica a string a ser escrita (mensagem de FIM linha 14)

```
Texto_4:      PUSH R1
              PUSH R2
              PUSH R7
              PUSH R3
```



```

CicloLimpa:
    MOV R7, R0
    MOV M[CURSOR], R7
    MOV R3, CLEAN
    CALL EscCar
    INC R7
    MOV M[CURSOR], R7
    CMP R7, 174Fh
    BR.NZ CicloLimpa

    POP R3
    POP R7

    RET

;Rotina que posiciona o cursor e chama a rotina de escrita da margem horizontal
(limite superior)
limite_superior:
    PUSH R1
    PUSH R2
    PUSH R3
    PUSH R7

Cursor
    MOV R7, M[Posicao_Cursor_Hor] ;Posiciona

    MOV M[CURSOR], R7
    MOV R1, M[Posicao_Cursor_Hor]
    MOV R2, 004Eh
    MOV R3, Simbolo_Horizontal
    CALL Esc_Margem_Hor ;Rotina de escrita Margem

Horizontal

    POP R7
    POP R3
    POP R2
    POP R1

    RET

;Rotina que posiciona o cursor e chama a rotina de escrita da margem horizontal
(limite inferior)
limite_inferior:
    PUSH R1
    PUSH R2
    PUSH R3
    PUSH R6

    MOV R6, M[Posicao_Cursor_Hor] ;Posiciona Cursor
    ADD R6, 1700h
    MOV M[CURSOR], R6
    MOV R1, R6
    MOV R2, 004Eh
    MOV R3, Simbolo_Horizontal
    CALL Esc_Margem_Hor ;Rotina de escrita Margem

Horizontal

    POP R6
    POP R3
    POP R2
    POP R1

    RET

;Rotina de escrita da margem horizontal
;ENTRADAS: R1 (Posicao Cursor); R2 (numero de iteracoes); R3 (simbolo de
escrita)

```

```
Esc_Margem_Hor:                CALL EscCar
                                INC R1
                                MOV M[CURSOR], R1
                                DEC R2
                                CMP R2, R0
                                BR.NZ Esc_Margem_Hor
                                RET
```

```

;Rotina para escrever o passaro na posicao inicial
escreve_passaro_inicio: PUSH R3
                        PUSH R7

                        MOV R7, passaro_inicio_cursor
                        MOV M[CURSOR], R7
                        MOV R3, simbolo_passaro_1
                        CALL EscCar
                        INC R7
                        MOV M[CURSOR], R7
                        MOV R3 , simbolo_passaro_2
                        CALL EscCar

                        POP R7
                        POP R3

                        RET

```

[illegible]

```

;Rotina para limpar passaro
;ENTRADAS: R7 (Posicao do cursor)

limpa_passaro:
                                PUSH R7
                                PUSH R3

                                MOV M[CURSOR], R7 ;Parte para limpar
                                MOV R3, CLEAN

```

```

CALL EscCar
INC R7
MOV M[CURSOR], R7
CALL EscCar

```

```

POP R3
POP R7
RET

```

;Rotina para subir o passaro uma posicao quando o interruptor I0 for ativo
Sobe_passaro:

```

        PUSH R3
        PUSH R7
        PUSH R5
        DSI

```

```

        MOV R7, M[CURSOR_PASSARO] ;Parte para Limpar

```

```

        CMP R7, 0114h                ;Limite superior
        BR.Z Fim_Sobe_passaro

```

```

        CALL limpa_passaro

```

```

        MOV R7, M[CURSOR_PASSARO] ;Parte para escrever
        SUB R7, 0100h

```

passaro

```

        MOV M[CURSOR_PASSARO], R7    ;atualiza posicao do

```

```

        CALL escreve_passaro

```

Fim_Sobe_passaro:

```

        MOV M[FLAG_I0], R0

```

```

        MOV R5, 0004h
        MOV M[Contador_gravidade], R5    ;reinicia

```

contador da gravidade

```

        MOV M[Contador_gravidade_inicial], R5

```

```

        ENI
        POP R5
        POP R7
        POP R3

```

```

        RET

```

;Rotina para aplicar gravidade/queda do passaro

Gravidade:

```

        PUSH R3

```

```

        PUSH R7
        PUSH R5
        DSI

```

```

        MOV R7, M[CURSOR_PASSARO] ;posiciona cursor

```

```

        CMP R7, 1614h
        CALL.Z Inc_Flag_CRASH    ;testa o limite inferior

```

```

        CALL limpa_passaro

```

```

        MOV R7, M[CURSOR_PASSARO] ;Parte para escrever
        ADD R7, 0100h
        MOV M[CURSOR], R7

```



```

Fim_cria_tubos_2:      MOV R5, 0006h      ;reinicia o contador para criar
tubos                  MOV M[Var_est_cria_tubos_MAIN], R5

                        POP R4
                        POP R5
                        POP R3
                        POP R7

                        RET

;Rotina para mover tubos (escreve os tubos na posicao seguinte)
;      ENTRADAS: R7
AvancaTubo:            PUSH R3
                        PUSH R2
                        PUSH R5
                        PUSH R7
                        PUSH R1
                        DSI

a esquerda (1 coluna) SUB R7, 0001h      ;avanca o cursor uma posicao para

                        MOV R2, R7 ;duplica
                        MOV R1, R7 ;serve para avaliar se ja chegou ao fim

                        AND R1, 00FFh
                        ADD R1, 1700h ;para testar limite inferior

posicao do tubo         AND R7, 00FFh      ;seleciona os bits da
(posicao do cursor)     ADD R7, 0100h      ;R7 FICA COM POSICAO DO TUBO

                        MOV R3, simbolo_tubos

Ciclo_avancatubo:      MOV M[CURSOR], R7

                        CALL EscCar

para cima              ADD R7, 0100h      ;Sobe o cursor (escreve de baixo

                        CMP R2, R7
                        BR.NZ Ciclo_avancatubo

                        ADD R7, 0500h      ;para gerar porta

Ciclo_avancatubo_2:    MOV M[CURSOR], R7

                        CALL EscCar

                        ADD R7, 0100h

                        CMP R7, R1 ;compara com a variavel de controle
                        BR.NZ Ciclo_avancatubo_2

                        ENI
                        POP R1
                        POP R7
                        POP R5
                        POP R2

```

```

POP R3

RET

;Rotina para limpar tubos
;          ENTRADAS: R7
Limpatubo:    PUSH R3
              PUSH R2      ;valor da posicao da porta
              PUSH R7      ;valor do cursor
              PUSH R1      ;valor para testar se ja chegou ao
limite inferior
              DSI

              MOV R2, R7   ;duplica
              MOV R1, R7   ;serve para avaliar se ja chegou ao
fim (duplica)

              AND R1, 00FFh ;seleciona coordenada
              ADD R1, 1700h  ;para testar limite inferior

              AND R7, 00FFh ;seleciona os bits da posicao
do tubo
              ADD R7, 0100h  ;R7 FICA COM POSICAO DO TUBO
(posicao do cursor)

Ciclo_Limpa_tubos:  MOV R3, CLEAN
                   MOV M[CURSOR], R7

                   CALL EscCar

                   ADD R7, 0100h

                   CMP R2, R7 ;compara a posicao do cursor atual com
a posicao da porta(que e a primeira posicao livre)
                   BR.NZ Ciclo_Limpa_tubos

                   ADD R7, 0500h ;cria espaco para a porta

Ciclo_limpatubo_2:  MOV M[CURSOR], R7

                   CALL EscCar

                   ADD R7, 0100h

                   CMP R7, R1 ;compara com a variavel de controlo
                   BR.NZ Ciclo_limpatubo_2

POP R1
POP R7
POP R2
POP R3

ENI
RET

;Rotina para avançar os tubos (PRINCIPAL)
AvancaTubos:
              PUSH R5
              PUSH R4      ;guarda numero
              PUSH R6      ;fica com a
              PUSH R7      ;guarda a
para percorrer toda a tabela
posicao da tabela (posicao_tubos)
posicao do mapa(cursor)

```

	PUSH R2
que guarda a distancia percorrida	CALL LCD_SCORE ;valor
	MOV R6, Posicao_tubos
;primeira posicao da tabela	MOV R4, R0
Ciclo_avanca_tubos:	MOV R7, M[R6] ;poe
o cursor na linha da tabela correta	
	CMP R7, 0000h
	BR.Z Mini_ciclo_2
	CALL Limpatubo
	MOV R7, M[R6]
	AND R7, 00FFh
	MOV R2, 0001h
	CMP R7, 0014h ;se
estiver na coluna do passaro incrementa nr obs ultrapassados	CALL.Z Display
	CMP R7 , R2 ;Se a posicao
for na coluna 1 nao avanca mais	BR.NZ Mini_ciclo
	MOV R7, M[R6]
	AND R7, 00FFh
	CALL Aleatorio
	MOV R2, M[Mascara_cursor]
	ADD R2, 004Eh ;reinicia
a posicao da tabela com o valor inicial	MOV M[R6], R2
escreve	BR Mini_ciclo_2 ;Nao
Mini_ciclo:	MOV R7, M[R6]
	CALL AvancaTubo
posicao da tabela com o novo valor (-1 coluna)	MOV R7, M[R6] ;Atualiza
	SUB R7, 0001h
	MOV M[R6], R7
Mini_ciclo_2:	INC R6
	INC R4
se ja percorreu toda a tabela	CMP R4, 000Dh ;verifica
	JMP.NZ Ciclo_avanca_tubos
;Reset do contador	MOV R5, M[VALOR_LVL]
	MOV
M[Contador_avanca_tubos], R5	

```

M[Var_est_cria_tubos_MAIN]
DEC
POP R2
POP R7
POP R6
POP R4
POP R5
RET
;-----
;-----
;-----
;-----
ALEATORIO
;-----
;-----
;-----
;-----
;Rotina que gera valor aleatorio
;OBS: Esta rotina gera a primeira posicao livre (primeira posicao da porta) do
tubo
;OBS: Sao gerados 12 valores porque se admitiu que nao apareceriam portas nas 3
posicoes mais proximas dos extremos
Aleatorio:
PUSH R6
PUSH R3
PUSH R2
MOV R6,
M[Mascara_aleatoria_inicial]
SHR R6, 1
BR.C Aleatorio_1
;testa bit menos significativo
MOV R6,
M[Mascara_aleatoria_inicial]
MOV R3,
Valor_divisao_aleatorio ;valor para dividir a mascara (12)
DIV R6, R3
ADD R3, 0004h ;para
compensar o limite de cima mais 3 posicoes
SHL R3, 8 ;para por o
valor nas coordenadas das linhas
MOV M[Mascara_cursor], R3
MOV R2, Mascara_aleatorio
XOR
M[Mascara_aleatoria_inicial], R2 ;Atualiza proximo valor da mascara
ROR
M[Mascara_aleatoria_inicial], 1
BR Fim_aleatorio
Aleatorio_1:
MOV R6, M[Mascara_aleatoria_inicial]
MOV R3,
DIV R6, R3
ADD R3, 0004h
SHL R3, 8
MOV M[Mascara_cursor], R3

```



```

                                ROR
M[Mascara_aleatoria_inicial], 1 ;atualiza o proximo valor da mascara
Fim_aleatorio:                POP  R2
                                POP  R3
                                POP  R6
                                RET

;Rotina que conta o numero de obstaculos ultrapassados
Inc_contador_obs:            INC M[NUMERO_OBSTACULOS]
                                RET

;-----
;-----
;-----
;
                                COLISOES
;-----
;-----
;-----

;Rotina que incrementa FLAG de choque
Inc_Flag_CRASH:            INC M[FLAG_CRASH]
                                RET

;Rotina que testa colisoes
Testa_colisao:                PUSH R2
                                PUSH R3
                                PUSH R6
                                PUSH R5 ;para percorrer
as 13 posicoes da tabela

                                MOV R3, Posicao_tubos
                                MOV R5, R0

Ciclo_colisao_MAIN:          MOV R2, M[R3]
                                MOV R6, R2

                                AND R6, 00FFh
                                CMP R6, 0014h ;se
estiver na coluna do passaro verifica as linhas
                                BR.NZ Ciclo_colisao

                                MOV R6, R2
                                ADD R6, 0400h ;variavel de
controle do ciclo

Ciclo_testa_colisao:          CMP M[CURSOR_PASSARO], R2
                                BR.Z
Fim_testa_colisao ;se estiver na posicao salta para o fim e nao faz nada

                                ADD R2, 0100h
                                ;adiciona uma linha

                                CMP R2, R6
                                BR.NZ Ciclo_testa_colisao

                                CALL Inc_Flag_CRASH ;se
passou pelas 5 posicoes e nao detetou entao o passaro chocou

```

```

Ciclo_colisao:                                INC R5
                                                INC R3
se ja chegou ao fim da tabela                CMP R5, 000Dh      ;verifica
                                                BR.NZ Ciclo_colisao_MAIN

Fim_testa_colisao:                            POP R5
                                                POP R6
                                                POP R3
                                                POP R2
                                                RET
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;-----
;Rotina para aumentar o nivel de jogo (interrupcao I2)
Aumenta_lvl:                                PUSH R2
                                                MOV R2, LVL_Maximo
                                                CMP M[VALOR_LVL], R2
;verifica se ja esta no lvl maximo
                                                BR.Z Fim_aumenta_LVL
M[Contador_avanca_tubos]                    DEC
                                                DEC M[VALOR_LVL]
os LEDS                                     CALL LED_ON      ;atualiza

Fim_aumenta_LVL:                            MOV M[FLAG_I2], R0
                                                POP R2
                                                RET

;Rotina para diminuir o nivel de jogo (interrupcao I1)
Diminui_lvl:                               PUSH R2
                                                MOV R2, LVL_Minimo
                                                CMP M[VALOR_LVL], R2
;verifica se ja esta no lvl maximo
                                                BR.Z Fim_diminui_LVL
M[Contador_avanca_tubos]                    INC
                                                INC M[VALOR_LVL]
                                                CALL LED_ON
;atualiza os LEDS

Fim_diminui_LVL:                           MOV M[FLAG_I1], R0

```


	CALL.NZ Diminui_lvl
	CMP R0, M[FLAG_I2]
;Testa mudancas de lvl	CALL.NZ Aumenta_lvl
	CMP M[Contador_gravidade], R0
;Aceleracao / gravidade	CALL.Z Gravidade
	CMP M[Var_est_cria_tubos_MAIN], R0
;Cria tubos	CALL.Z CriaTubos
	CMP M[Contador_avanca_tubos], R0
;Avanca tubos	CALL.Z AvancaTubos
	CALL Testa_colisao
colisao	CMP M[FLAG_CRASH], R0 ;Deteta
	BR.NZ Fim_jogo
	JMP Ciclo_jogo
Fim_jogo:	MOV R7, 0 ;para temporizador
	MOV M[TEMP_ENABLE], R7
	CALL Limpa
	CALL Texto_3
	CALL Texto_4 ;escreve score
Fim:	JMP Fim