МИНОБРНАУКИ РОССИИ САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ «ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА) Кафедра МО ЭВМ

ОТЧЕТ

по лабораторной работе №5 по дисциплине «Организация ЭВМ и систем» Тема: Разработка собственного прерывания

Студент гр. 0383	 Сабанов П.А.
Преподаватель	 Ефремов М.А

Санкт-Петербург 2021

Цель работы.

Написать программу, заменяющую обработчик прерывания от системного таймера на обработчик, выводящий звуковой сигнал. По завершении программа должна восстановить старый обработчик прерывания.

Ход работы.

Была написана функция interfunction, являющаяся обработчиком прерывания. Она выводит звук частоты 100.

Была написана функция disable sound, отключающая звук.

В главной функции происходит считывание текущего обработчика прерывания таймера (номер вектора 08h) и установка нового обработчика прерывания (функция interfunction). Затем программа ждёт нажатия пользователем любой кнопки клавиатуры. После этого она возвращает старый обработчик прерывания, вызывает функцию disable_sound и завершается.

Выводы.

Был написан обработчик прерывания interfunction, издающий звук.

Была написана программа, издающая звук при прерывании от системного таймера. Перед завершением программа возвращает старый обработчик прерывания и отключает звук, который мог включить interfunction.

ПРИЛОЖЕНИЕ А

Исходный код программы

DOSSEG .MODEL SMALL .STACK 100h .DATA keep_cs dw 0 keep_ip dw 0 .CODE ; номер вектора прерывания vector_n db 08h ; функция-обработчик прерывания ; void interruption(); interfunction proc far ; сохраняем регистры push ax push bx push cx push dx ; выводим звук тоу сх, 100; частота in al, 61h; получаем значение из управляющего регистра порта В РРІ (контроллера 8255) or al, 3; устанавливаем биты 0 и 1 (включить спикер и использовать 2-й канал для генерации импульсов спикера) out 61h, al; выводим значение в управляющий регистр mov al, 10110110b; управляющее слово таймера out 43h, al; выводим значение в порт таймера mov dx, 12h mov ax, 34ddh; DX:AX = 1193181 - частота работы таймера $\operatorname{div} \operatorname{cx}$; значение счётчика таймера $\operatorname{AX} = \operatorname{DX:AX} / \operatorname{CX}$ out 42h, al; выводим младший байт счетчика во 2-й канал таймера mov al, ah out 42h, al; выводим старший байт ; разрешение обработки прерываний с более низкими уровнями, чем только что обработанное mov al, 20h

```
out 20h, al
  ; восстанавливаем регистры
  pop dx
  pop cx
  pop bx
  pop ax
  iret
interfunction endp
disable_sound proc near
  push ax
  in al, 61h
  and al, not 3
  out 61h, al
  pop ax
  ret
disable_sound endp
main proc far
  mov ax, @data
  mov ds, ax
  ; сохраняем функцию прерывания
  mov ah, 35h; функция получения вектора
  mov al, vector_n; номер вектора
  int 21h
  mov keep_ip, bx ; запоминание смещения
  mov keep_cs, es; запоминание вектора прерывания
  ; устанавливаем нашу функцию прерывания
  push ds
  mov dx, offset interfunction
  mov ax, seg interfunction
  mov ds, ax
  mov ah, 25h; функция установки вектора
  mov al, vector_n
  int 21h
  pop ds
  ; ждём нажатия клавиши
  mov ah, 0
```

int 16h

```
; возвращаем сохранённую функцию прерывания
  cli
  push ds
  mov dx, keep_ip
  mov ax, keep_cs
  mov ds, ax
  mov ah, 25h; функция установки вектора
  mov al, vector_n
  int 21h
  pop ds
  sti
  ; выключаем звук
  call disable_sound
  ; выход из программы
  mov ah, 4ch
  xor al, al
  int 21h
main endp
```

end main

приложение б

Листинг компиляции программы

#Microsoft (R) Macro Asse	mbler Version 5.10 12/26/21 12:55:2 Page 1-1
	DOSSEG
	.MODEL SMALL
	.STACK 100h
	.DATA
0000 0000	keep_cs dw 0
0002 0000	keep_ip dw 0
	.CODE
	$; ĐœĐŸĐŒĐμ\~N □ Đ²Đμа\~N □ĐŸ\~N □а Đ¿\~N □Đμ\~N □\~N □Đ²Đ°ĐœĐž\~N$
	• DEDITION OF THE NEED TO DESCRIPTION OF THE PROPERTY OF THE P
0000 08	vector_n db 08h
	; Ñ□Ñ□ĐœĐ°Ñ□ĐžÑ□-ĐŸĐ±Ñ□Đ°Đ±ĐŸÑ□Ñ□Оа Đ¿Ñ□ĐμÑ□Ñ
	D²Đ°ĐœĐžÑ□
	; void interruption();
0001	interfunction proc far
	$; \tilde{N} \Box \tilde{D} \ddot{N} \Box \tilde{N} \Box \tilde{D} \circ \tilde{D} \tilde{w} \tilde{N} \Box \tilde{D} \mu \tilde{D} \tilde{w} \tilde{D} \tilde{D} \tilde{D} \tilde{D} \tilde{N} \Box $
0001 50	push ax
0002 53	push bx
0003 51	push cx
0004 52	push dx
	$; D^2 \tilde{N} \Box D^2 D \ddot{Y} D \check{Z} D \check{Z} D \check{Z} D \check{Z} D \check{C} \ D \cdot D^2 \tilde{N} \ \Box D^0$
0005 B9 0064	mov cx, 100 ; $\tilde{N} \Box \tilde{D}^{\circ} \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \tilde{D} \ddot{Y} \tilde{N} \Box \tilde{D}^{\circ}$
0008 E4 61	in al, 61h ; Đ¿ĐŸĐ»Ñ□Ñ□аĐμĐŒ Đ·ĐœĐ°Ñ□ĐμĐœĐ
	žĐμ Оз Ñ□Đ¿Ñ□Đ°Đ²Đ»Ñ□Ñ□ĐμĐ³ĐŸ Ñ□ĐμĐ³ĐžÑ□Ñ□Ñ
	$\square D^\circ D_{\dot{c}}D\ddot{Y}\tilde{N} \square \tilde{N} \square D^\circ B \ PPI \ (D^oD\ddot{Y}Doc\tilde{N} \square \tilde{N} \square D\ddot{Y}D » D » D \mu \tilde{N} \square D^o \ 82$
	55)
000A 0C 03	or al, 3 ; $\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\tilde{D}^{\circ}DcD^{\circ}D^{2}D$ »Đž $D^{2}D^{\circ}D\mu DC D\pm Dž\tilde{N}$

	$\square \tilde{N} \square \ 0 \ \exists \check{z} \ 1 \ (\dot{D}^2 \! D^o \! D^o \! N \tilde{N} \square \tilde{N} \square \partial \check{z} \tilde{N} \square \tilde{N} \square \ \tilde{N} \square \partial_{\dot{\zeta}} \partial \check{z} \partial^o \partial \mu \tilde{N} \square \ \partial \check{z} \ \partial \check{z} \partial$
	$\tilde{N} \Box \partial_{\dot{\zeta}} D \ddot{Y} D » \tilde{N} \Box D \cdot D \ddot{Y} D^2 D^\circ \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \ 2 - D^1 \ D^o D c D^o D c D^o D » \ D \check{Z} D » \tilde{N} \bullet \ D$
	$^3\!D\mu D \!$
	Ñ€Đ°)
000C E6 61	out 61h, al ; $\partial^2 \tilde{N} \Box \partial^2 \partial \ddot{Y} \partial \check{Z} \partial \check{z} \partial E \partial \cdot \partial e \partial^\circ \tilde{N} \Box \partial \mu \partial e \partial \check{z}$
	$\eth\mu\ \eth^2\ \tilde{N} \Box \eth_{\dot{c}} \tilde{N} \Box \eth^o \eth^2 \eth » \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \eth \check{z} \eth^1\ \tilde{N} \Box \eth \mu \eth^3 \eth \check{z} \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box$
000E B0 B6	mov al, 10110110b ; у Đ¿Ñ€Đ°Đ²Đ»Ñ• ÑŽÑ%ĐμĐμ
	$\tilde{N}\Box D \!\!\!\! > \!\!\! D \ddot{Y} D^2 \!\!\!\! D \ddot{Y} \; \tilde{N} \Box D^o \!\!\!\! = \!\!\!\! D^1 \!\!\!\! = \!\!\!\! D \underline{C} D \mu \tilde{N} \Box D^o$
0010 E6 43	out 43h, al ; Đ²Ñ□Đ²ĐŸĐŽĐžĐŒ Đ·ĐœĐ°Ñ□ĐμĐœĐž
0012 BA 0012	mov dx, 12h
0015 B8 34DD	mov ax, 34ddh; DX:AX = 1193181 - \tilde{N}^{+}_{+} $\tilde{D}^{\circ}\tilde{N}^{\bullet}$ \tilde{N} , \tilde{D}
	ŸÑ□а Ñ□Đ°Đ±ĐŸÑ□Ñ□ Ñ□Đ°Đ¹ĐŒĐμÑ□а
0018 F7 F1	div cx ; Đ·ĐœĐ°Ñ□ĐμĐœĐžĐμ Ñ□Ñ□Ñ□Ñ□Ñ□Оаа
	$\tilde{N}\Box \tilde{D}^{\circ}\tilde{D}^{\dagger}\tilde{D}\tilde{C}\tilde{D}\mu\tilde{N}\Box \tilde{D}^{\circ}$ AX = DX:AX / CX
001A E6 42	out 42h, al ; Đ²Ñ□Đ²ĐŸĐŽĐžĐŒ ĐŒĐ»Đ°ĐŽÑ□ĐžĐ¹
00111 E0 42	$\Phi \pm \Phi^{\circ} \Phi^{\circ} \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \Phi \tilde{N} \Box \Phi^{\circ} \Phi$
	Ñ□Ð°Đ¹ĐŒĐμÑ□а
001C 8A C4	
	mov al, ah
#Microsoft (R) Macro Assemb	
	Page 1-2
001E E6 42	out 42h, al ; $\Theta^2\tilde{N}\Box\Theta^2\Theta\ddot{Y}\Theta\check{Z}\Theta\check{z}\Theta$ Œ $\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\Theta^\circ\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\Theta\check{z}\Theta^1$
001L L0 42	Ð±Đ°Đ¹Ñ,
	עבע עדע,
	$;\tilde{N}\BoxD^{\circ}D\cdot\tilde{N}\BoxD\mu\tilde{N}\BoxD\muD\varpiD\check{z}D\mu\;D\check{\forall}D\pm\tilde{N}\BoxD^{\circ}D\pmD\ddot{Y}\tilde{N}\BoxD^{\circ}D\check{z}\;D$
	$\tilde{O}_{\alpha} = \tilde{O}_{\alpha} + \tilde{O}_{\alpha} $
	$\check{z}\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\tilde{D}\ddot{Y}D^{2}D\tilde{\omega}\tilde{N}\Box\tilde{D}\tilde{C}D\check{z},\tilde{N}\Box\tilde{D}\mu\tilde{D}\tilde{C}\tilde{N}\Box\tilde{D}\ddot{Y}D\tilde{N}\Box\tilde{D}^{o}D\ddot{Y}\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\tilde{D}\ddot{Y}$
	$D\ddot{Y}D\pm \tilde{N}\Box D^{\circ}D\pm D\ddot{Y}\tilde{N}\Box D^{\circ}DccDccD\ddot{Y}D\mu$
0020 B0 20	mov al, 20h
0022 E6 20	out 20h, al
	$; D^2\!D\ddot{Y}\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box D^o\!D\varpi D^o\!D^2\!D^{\omega}D^{\omega}D^{\omega}D^{\omega}D^{\omega}D^{\omega}D^{\omega}D^{\omega}$
	Ñ, Ñ€Ñ∢
0024 5A	pop dx
0025 59	pop cx
0026 5B	pop bx
0027 58	pop ax
0027 30	pop ax
0028 CF	iret
0029	interfunction endp
0029	disable_sound proc near

0029 50 push ax 002A E4 61 in al, 61h 002C 24 FC and al, not 3 002E E6 61 out 61h, al 0030 58 pop ax 0031 C3 ret 0032 disable_sound endp 0032 main proc far 0032 B8 ---- R mov ax, @data 0035 8E D8 mov ds, ax $; \tilde{N} \Box \tilde{D} \ddot{Y} \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \tilde{D}^o \tilde{D} c \tilde{N} \Box \tilde{D} \mu \tilde{D} \tilde{C} \tilde{N} \Box \tilde{D} c \tilde{D}^o \tilde{N} \Box \tilde{D} \check{z} \tilde{N} \Box \tilde{D} \check{z} \tilde{N} \Box \tilde{D} \mu \tilde{N}$ $\square \tilde{N} \square \tilde{D}^2 \tilde{D}^o \tilde{D} \tilde{\varpi} \tilde{D} \check{z} \tilde{N} \square$ $mov \ ah, \ 35h \ ; \ \tilde{N} \square \tilde{N} \square \eth ce \\ D^o \tilde{N} \square \eth \check{z} \tilde{N} \square \ \vartheta \dot{z} \tilde{D} \ddot{Y} \\ D \rangle \tilde{D} \ddot{Y} \tilde{D} \\ \rangle \tilde{N} \square \tilde{N} \square \tilde{D} \mu \\ D ce$ 0037 B4 35 $\tilde{D}\check{z}\tilde{N} \Box \ \tilde{D}^2\!\tilde{D}\mu\tilde{D}^o\tilde{N} \Box \tilde{D}\ddot{Y}\tilde{N} \Box \tilde{D}^o$ 0039 2E: A0 0000 R mov al, vector_n ; ĐœĐŸĐŒĐμÑ \square Đ²ĐμаÑ \square ĐŸÑ \square Đ 003D CD 21 int 21h 003F 89 1E 0002 R $mov\;keep_ip,\;bx\;;\;\underline{D}\cdot\underline{D}^{\circ}\underline{D}\dot{\zeta}\underline{D}\ddot{Y}\underline{D}\underline{C}\underline{D}\check{z}\underline{D}\underline{\omega}\underline{D}^{\circ}\underline{D}\underline{\omega}\underline{D}\check{z}\underline{D}\mu\;\tilde{N}\bullet$ ĐŒĐμÑ□ĐμĐœĐžÑ□ 0043 8C 06 0000 R mov keep_cs, es ; заĐ¿ĐŸĐŒĐžĐœĐ°ĐœĐžĐ μ Đ² ; $\tilde{\mathbf{N}} \Box \tilde{\mathbf{N}} \Box \tilde{\mathbf{N}} \Box \tilde{\mathbf{D}} \circ \mathbf{D} \mathbf{c} \mathbf{D} \circ \mathbf{D}^2 \mathbf{D} \rightarrow \mathbf{D} \tilde{\mathbf{z}} \mathbf{D}^2 \mathbf{D} \circ \mathbf{D} \mathbf{\mu} \mathbf{D} \mathbf{C} \mathbf{D} \mathbf{c} \mathbf{D} \circ \tilde{\mathbf{N}} \Box \tilde{\mathbf{N}} f \tilde{\mathbf{N}}, \tilde{\mathbf{N}} f \tilde{\mathbf{D}}$ $@D^{o}\tilde{N} \Box D\check{z}\tilde{N} \Box D_{\dot{c}}\tilde{N} \Box D\mu\tilde{N} \Box \tilde{N} \Box D^{2}D^{o}D@D\check{z}\tilde{N} \Box$ 0047 1E push ds 0048 BA 0001 R mov dx, offset interfunction 004B B8 ---- R mov ax, seg interfunction 004E 8E D8 mov ds, ax 0050 B4 25 $mov~ah,~25h~;~\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\bar{D}ce\bar{D}^o\tilde{N}\Box\bar{D}\check{z}\tilde{N}\Box~\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\tilde{N}\Box\bar{D}^o\bar{D}ce\bar{D}\ddot{Y}\bar{D}^2$ #Microsoft (R) Macro Assembler Version 5.10 12/26/21 12:55:2 Page 1-3 $D^o\!D\check{z}\,D^2\!D\mu D^o\!\tilde{N}\square D\ddot{Y}\tilde{N}\square D^o$ 0052 2E: A0 0000 R mov al, vector_n 0056 CD 21 int 21h 0058 1F pop ds 0059 B4 00 mov ah, 0 005B CD 16 int 16h

 $; D^2\!D\ddot{Y}D \cdot D^2\tilde{N} \Box D^o\tilde{N} \Box D^oD\mu D C \tilde{N} \Box D \ddot{Y}\tilde{N} \Box \tilde{N} \Box D^oDcc\tilde{N} \Box D c D c \tilde{N} \Box$

 $\tilde{N} \square \ \tilde{N} \square \tilde{N} \square \partial \varpi \partial^o \tilde{N} \square \partial \tilde{z} \tilde{N} \square \ \partial_{\zeta} \tilde{N} \square \partial \mu \tilde{N} \square \tilde{N} \square \partial^2 \partial^o \partial \varpi \partial \tilde{z} \tilde{N} \square$

005D FA cli

005E 1E push ds

005F 8B 16 0002 R mov dx, keep_ip

0063 A1 0000 R mov ax, keep_cs 0066 8E D8 mov ds, ax

0068 B4 25 mov ah, 25h ; $\tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \tilde{D} \varpi \tilde{D}^o \tilde{N} \Box \tilde{D} \tilde{z} \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box \tilde{D}^o \tilde{D} \varpi \tilde{D} \tilde{Y} \tilde{D}^2$

 $\bar{D}^o\!D\check{z}\,\bar{D}^2\!D\mu\bar{D}^o\!\tilde{N}\Box\bar{D}\ddot{Y}\tilde{N}\Box\bar{D}^o$

006A 2E: A0 0000 R mov al, vector_n

006E CD 21 int 21h

0070 1F pop ds

0071 FB sti

 $; D^2\tilde{N}\Box D^o\!D \!\!>\!\! \tilde{N}\Box \tilde{N}\Box D^o\!D \mu D\!\!\!\subset D\!\!\!\cdot\!\!\! D^2\tilde{N}\Box D^o$

0072 E8 0029 R call disable_sound

 $; D^2 \tilde{N} \Box \tilde{N} \Box D \ddot{Y} D \check{Z} \ D \check{z} D \cdot D_{\dot{\zeta}} \tilde{N} \Box D \ddot{Y} D^3 \tilde{N} \Box D^{\circ} D \times D \times \tilde{N} \Box$

0075 B4 4C mov ah, 4ch 0077 32 C0 xor al, al 0079 CD 21 int 21h

007B main endp

end main

#Microsoft (R) Macro Assembler Version 5.10 12/26/21 12:55:2

Symbols-1

Segments and Groups:

Name Length Align Combine Class

DGROUP GROUP

Symbols:

Name Type Value Attr

DISABLE_SOUND N PROC 0029 _TEXT Length = 0009

INTERFUNCTION F PROC 0001 _TEXT Length = 0028

KEEP_CS L WORD0000 _DATA

KEEP_IP L WORD0002 _DATA

MAIN F PROC 0032 _TEXT Length = 0049

VECTOR_N L BYTE 0000 _TEXT

@CODE TEXT _TEXT

@CODESIZE TEXT 0

@CPU TEXT 0101h

@DATASIZE TEXT 0

@FILENAME TEXT lab5

@VERSION TEXT 510

112 Source Lines

112 Total Lines

23 Symbols

47952 + 457258 Bytes symbol space free

0 Warning Errors

0 Severe Errors