THỰC HÀNH KIẾN TRÚC MÁY TÍNH BUỔI 12

Họ và tên: Nguyễn Thành Duy

MSSV: 20235696

Assignment 4

```
.eqv IN ADDRESS HEXA KEYBOARD 0xFFFF0012
.eqv TIMER_NOW 0xFFFF0018
.eqv TIMER_CMP 0xFFFF0020
.eqv MASK CAUSE TIMER 4
.eqv MASK_CAUSE_KEYPAD 8
.data
msg_keypad: .asciz "Someone has pressed a key!\n"
msg_timer: .asciz "Time inteval!\n"
# -----
# MAIN Procedure
# -----
.text
main:
la t0, handler
csrrs zero, utvec, t0
li t1, 0x100
csrrs zero, uie, t1 # uie - ueie bit (bit 8) - external interrupt
csrrsi zero, uie, 0x10 # uie - utie bit (bit 4) - timer interrupt
csrrsi zero, ustatus, 1 # ustatus - enable uie - global interrupt
# -----
# Enable interrupts you expect
# -----
# Enable the interrupt of keypad of Digital Lab Sim
li t1, IN_ADDRESS_HEXA_KEYBOARD
li t2, 0x80 # bit 7 of = 1 to enable interrupt
sb t2, 0(t1)
# Enable the timer interrupt
lit1, TIMER CMP
li t2, 1000
sw t2, 0(t1)
# No-end loop, main program, to demo the effective of interrupt
# -----
loop:
nop
```

```
nop
nop
j loop
end_main:
# -----
# Interrupt service routine
handler:
# Saves the context
addi sp, sp, -16
sw a0, 0(sp)
sw a1, 4(sp)
sw a2, 8(sp)
sw a7, 12(sp)
# Handles the interrupt
csrr a1, ucause
li a2, 0x7FFFFFF
and a1, a1, a2 # Clear interrupt bit to get the value
li a2, MASK_CAUSE_TIMER
beq a1, a2, timer_isr
li a2, MASK_CAUSE_KEYPAD
beq a1, a2, keypad_isr
j end_process
timer_isr:
li a7, 4
la a0, msg_timer
ecall
# Set cmp to time + 1000
li a0, TIMER_NOW
lw a1, 0(a0)
addi a1, a1, 1000
li a0, TIMER CMP
sw a1, 0(a0)
j end_process
keypad_isr:
li a7, 4
la a0, msg_keypad
ecall
j end_process
end_process:
# Restores the context
lw a7, 12(sp)
lw a2, 8(sp)
lw a1, 4(sp)
```

```
lw a0, 0(sp)
addi sp, sp, 16
uret
```

- Đoạn code lấy địa chỉ hàm handler (trình phục vụ ngắt), thiết lập địa chỉ xử lý ngắt vào thanh ghi utvec

```
la t0, handler
csrrs zero, utvec, t0
```

- Bật external interrupt (bit 8 = 0x100) trong thanh ghi uie. Bật **timer interrupt** (bit 4 = 0x10) trong thanh ghi uie.

```
li t1, 0x100
csrrs zero, uie, t1 # uie - ueie bit (bit 8) - external interrupt
```

- Gửi giá trị 0x80 vào địa chỉ keypad để bật ngắt thiết bị keypad (bit 7 = enable interrupt).

```
# Enable the interrupt of keypad of Digital Lab Sim
li t1, IN_ADDRESS_HEXA_KEYBOARD
li t2, 0x80 # bit 7 of = 1 to enable interrupt
sb t2, 0(t1)
```

- Đặt giá trị TIMER CMP = 1000, tức là tạo mốc thời gian đầu tiên để timer sinh ngắt.

```
# Enable the timer interrupt
li t1, TIMER_CMP
li t2, 1000
sw t2, 0(t1)
```

- Dành chỗ và lưu giá trị của các thanh ghi a0, a1, a2, a7 vào stack để bảo toàn trạng thái trước khi xử lý ngắt

```
handler:
# Saves the context
addi sp, sp, -16
sw a0, 0(sp)
sw a1, 4(sp)
sw a2, 8(sp)
sw a7, 12(sp)
```

- Đọc mã nguyên nhân ngắt từ ucause.
- Dùng and với 0x7fffffff để xóa interrupt bit (bit 31), chỉ lấy cause code (0-30).

```
# Handles the interrupt
csrr a1, ucause
li a2, 0x7FFFFFFF
and a1, a1, a2 # Clear interrupt bit to get the value
```

- So sánh al với mask cause timer (4) và mask cause keypad (8).
 - Nhảy đến timer isr hoặc keypad isr nếu phù hợp.
 - Nếu không khóp ngắt nào thì đi tới end process.

```
li a2, MASK_CAUSE_TIMER
beq a1, a2, timer_isr
li a2, MASK_CAUSE_KEYPAD
beq a1, a2, keypad_isr
j end process
```

- Phục hồi giá trị của các thanh ghi a0, a1, a2, a7.
 - Khôi phục lại con trỏ stack.
 - Trở về chương trình chính bằng uret (User return from interrupt).

```
j end_process
end_process:
# Restores the context
lw a7, 12(sp)
lw a2, 8(sp)
lw a1, 4(sp)
lw a0, 0(sp)
addi sp, sp, 16
uret
```

Assignment 5

```
.data
message: .asciz "Exception occurred.\n"
.text
main:
try:
la t0, catch
csrrw zero, utvec, t0 # Set utvec to the handler address
csrrsi zero, ustatus, 1 # Set interrupt enable bit in ustatus
lw zero, 0 # Trigger trap for Load access fault
finally:
li a7, 10 # Exit the program
ecall
```

```
catch:
# Show message
li a7, 4
la a0, message
ecall
# Since uepc contains address of the error instruction
# Need to load finally address to uepc
la t0, finally
csrrw zero, uepc, t0
uret
```

Load địa chỉ của nhãn catch vào thanh ghi t0.

```
la t0, catch
csrrw zero, utvec, t0 # Set utvec to the handler address
```

- Bật bit 0 của ustatus (gọi là UIE User Interrupt Enable).
 - Cho phép nhận ngắt và exception ở chế độ người dùng (user-mode).

```
csrrsi zero, ustatus, 1 # Set interrupt enable bit in ustatus
```

- Khi xảy ra trap, địa chỉ lệnh gây lỗi sẽ được lưu vào uepc.
 - Để tiếp tục thực thi chương trình (bỏ qua lệnh lỗi), ta gán lại uepc thành địa chỉ của finally.
 - csrrw zero, uepc, t0: ghi địa chỉ finally vào uepc

```
la t0, finally
csrrw zero, uepc, t0
uret
```

Assignment 6: Ngắt mềm

```
.data
overflow_msg: .asciz "Overflow occurred. Program terminated.\n"

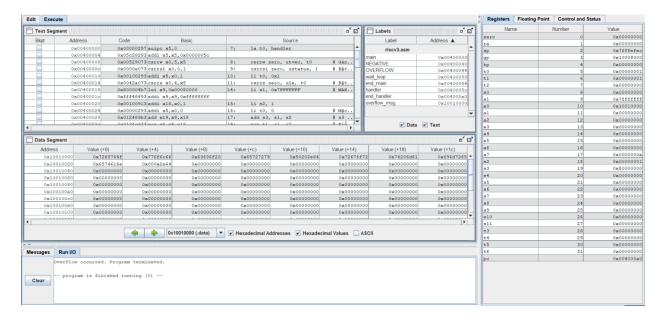
.text
.globl main
main:
# ----- Đặt địa chỉ trình xử lý ngắt (trap handler)
la t0, handler
csrrw zero, utvec, t0 # Gán utvec = handler
```

```
csrrsi zero, ustatus, 1 # Bật global interrupt (UIE)
 li t0, 0x1
                      # Bật USIE (bit 0) trong uie → cho phép ngắt mềm
 csrrs zero, uie, t0
 # ----- Cộng hai số nguyên có dấu (có thể thay đổi giá trị để kiểm thử)
 li s1, 0x7FFFFFF
                       # MAX_INT
 li s2, 1
 li t0, 0
                # Mặc định: không tràn
 add s3, s1, s2
                    # s3 = s1 + s2
                    # Kiểm tra dấu của s1 và s2
 xor t1, s1, s2
 blt t1, zero, end_main # Nếu khác dấu → không thể tràn
 blt s1, zero, NEGATIVE # Nếu s1 âm \rightarrow kiểm tra theo nhánh âm
 bge s3, s1, end_main
                          # Nếu s3 >= s1 \rightarrow không tràn
 j OVERFLOW
NEGATIVE:
 bge s1, s3, end_main # Nếu s1 >= s3 → không tràn
OVERFLOW:
                # Đánh dấu tràn
 li t0, 1
 # Nếu t0 == 1 thì kích hoạt ngắt mềm
 li t1, 1
 csrrs zero, uip, t1 # Thiết lập USIP = 1
wait_loop:
                   # Đợi ngắt được xử lý
 j wait_loop
end_main:
 li a7, 10
                 # Không tràn → thoát chương trình
 ecall
# Interrupt/trap handler
# -----
handler:
 # Luu context
 addi sp, sp, -16
 sw a0, 0(sp)
```

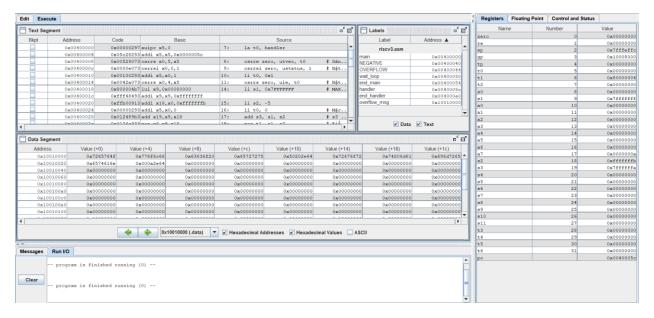
```
sw a1, 4(sp)
 sw a7, 8(sp)
 sw t0, 12(sp)
 # Xác định nguyên nhân trap
 csrr a0, ucause
 li a1, 0x7FFFFFFF
 and a0, a0, a1
                     # Xóa bit MSB (interrupt flag)
          # Mã ngắt mềm = 0 (USIP)
 li a1, 0
 bne a0, a1, end_handler # Nếu không phải ngắt mềm → bỏ qua
 # ----- In thông báo lỗi
 li a7, 4
 la a0, overflow_msg
 ecall
 # ----- Thoát chương trình
 li a7, 10
 ecall
end_handler:
 # Khôi phục context
 lw a0, 0(sp)
 lw a1, 4(sp)
 lw a7, 8(sp)
 lw t0, 12(sp)
 addi sp, sp, 16
 uret
```

Kết quả:

Với s1 = 0x7FFFFFFF, s2 = 1 => s1 + s2 sẽ bị tràn số



Với s1 = 0x7FFFFFFF, s2 = -5 => s1 + s2 không tràn số nên không in ra thông báo và kết thúc chương trình



Giải thích:

- Kiểm tra tổng 2 số
- +) Nếu như không xảy ra hiện tượng tràn số thì chương trình tiếp tục thực hiện các lệnh tiếp theo
- +) Khi phát hiện tràn → **kích hoạt ngắt mềm** → in thông báo và kết thúc chương trình

Bài tập bổ sung:

```
.eqv IN ADDRESS HEXA KEYBOARD 0xFFFF0012 # dia chỉ truy cập thanh ghi làm
việc với ngắt bàn phím
.eqv OUT ADDRESS HEXA KEYBOARD
                                       0xFFFF0014
                          0xFFFF0018 # địa chỉ truy cập thanh ghi lưu, đọc thời gian
.eqv TIMER_NOW
hiện tại
.eqv TIMER_CMP
                         0xFFFF0020 # địa chỉ truy cập thanh ghi so sánh
                                     # mã nguyên nhân ngắt do bộ định thời
.egv MASK CAUSE TIMER
                               4
                                8
                                      # mã nguyên nhân ngắt do bàn phím
.eqv MASK CAUSE KEYPAD
.eqv SEVENSEG_LEFT
                            0xFFFF0011
.eqv SEVENSEG RIGHT
                             0xFFFF0010 # Gán địa chỉ của 2 đèn LED
.data
 increase_msg: .asciz "Đếm tăng dần.\n"
 decrease_msg: .asciz "Đếm giảm dần.\n"
 slow_down_msg: .asciz "Giảm tốc. "
 speed_up_msg: .asciz "Tăng tốc. "
 speed_info: .asciz "Thời gian 1 chu kỳ hiện tại là: "
          .asciz " ms.\n"
 msg1:
        .word 0x3F 0x06 0x5B 0x4F 0x66 0x6D 0x7D 0x07 0x7F 0x6F # Mång mã của số
 led:
hiện trên đèn LED từ 0-9
 count: .word 0 # nơi lưu biến đếm hiện tại
 cycle1: .word 1000 # nơi lưu chu kỳ bộ định thời
 direction: .word 0
                     # nơi lưu hướng đếm hiện tại, 0 là tăng, 1 là giảm
.text
main:
     t0, handler
 la
 csrrs zero, utvec, t0 # lấy địa chỉ của hàm xử lý ngắt
 li
     t1, 0x100
 csrrs zero, uie, t1 # bật bit 8 của uie - ueie cho phép xử lý ngắt ngoài
 csrrsi zero, uie, 0x10 # bật bit 4 của uie - utie cho phép xử lý ngắt thời gian
 csrrsi zero, ustatus, 1 # bât bit 0 của ustatus cho phép xử lý ngắt ở User Mode
 li t1, IN_ADDRESS_HEXA_KEYBOARD
 li t2, 0x80
                 # bật ngắt của bàn phím
 sb t2, 0(t1)
 li t1, TIMER_CMP
 li t2, 1000
                  # đặt thời gian ngắt mặc định là 1s
 sw t2, 0(t1)
```

```
loop:
 nop
 nop
 nop
 j loop
               # Vòng lặp vô hạn
#-----Trình xử lý ngắt-----
handler:
 csrr a1, ucause
 li a2, 0x7FFFFFF
 and a1, a1, a2 # loai bỏ bit 31
 li a2, MASK CAUSE TIMER # nếu là bit 2, tức kq a1 = 4 thì là ngắt thời gian
 beq a1, a2, timer_isr
 li a2, MASK_CAUSE_KEYPAD # nếu là bit 3, tức kq a1 = 8 thì là ngắt ngoài do bàn
phím
 beq a1, a2, keypad_isr
 j end_handler # nếu không phải 2 loại ngắt này thì không xử lý
#----Xử lý ngắt thời gian, mỗi chu kỳ cập nhật lại LED 1 lần------
timer_isr:
 la t1, count
 lw t2, 0(t1) # đọc giá trị count từ bộ nhớ
 li a7, 1
 mv a0, t2
 ecall
              # in count hiện tại ra màn hình
 li a7, 11
               # thêm dấu cách giữa các số
 li a0, 32
 ecall
 li t1, 10
 div t3, t2, t1 # lấy chữ số hàng chục
 rem t4, t2, t1 # lấy chữ số hàng đơn vị
 la t1, led
 slli t3, t3, 2
                 # t3 = 4*t3
 add t3, t3, t1 # địa chỉ của mã trong mảng
                  # Lấy mã LED của số hàng chục từ mảng led
 lw t5, 0(t3)
 li t6, SEVENSEG LEFT
                 # hiên đèn bên trái
 sb t5, 0(t6)
 slli t4, t4, 2
```

```
add t4, t4, t1
                    # địa chỉ của mã trong mảng
 lw t5, 0(t4)
                   # Lấy mã LED của số đơn vị từ mảng led
 li t6, SEVENSEG_RIGHT
 sb t5, 0(t6)
                   # hiện đèn bên phải
 la t1, direction
                   # đọc hướng đếm hiện tại
 lw t3, 0(t1)
 beq t3, zero, increase_count # hàm direction = 0, đang đếm tăng thì nhảy hàm
tương ứng
decrease_count:
                       # direction khác 0 là bằng 1 thì giảm biến đếm
 addi t2, t2, -1
 li t4,0
 bge t2, t4, update_count
                              # nếu count hiện tại >= 0 thì cập nhật luôn
 li t2, 99
                    # nếu count < 0 thì cần đặt lại là 99 sau đó mới cập nhật
     update count
increase_count:
 addi t2, t2, 1
                       # tăng biến đếm
 li t4, 99
 ble t2, t4, update_count
                             # nếu count hiện tại <=99 thì cập nhật luôn
                    # nếu đã lớn hơn 99 thì đặt về 0 và cập nhật
 li t2,0
     update_count
                         # dòng hơi thừa nhưng nhét vào cho cân xứng :))
update_count:
 la t1, count
                      # cập nhật lại count vào bộ nhớ
 sw t2, 0(t1)
 # Cập nhật chu kỳ của bộ định thời
 li t1, TIMER_NOW
 lw t2, 0(t1)
 la t3, cycle1
                      # lấy tốc độ hiện tại
 lw t4, 0(t3)
                       # đặt thời điểm ngắt kế tiếp
 add t2, t2, t4
 li t1, TIMER_CMP
 sw t2, 0(t1)
     end_handler
#-----Xử lý ngắt từ bàn phím, khi nhấn các phím 0, 1, 2, 3-----
keypad_isr:
     t1, IN_ADDRESS_HEXA_KEYBOARD
     t2, 0x81
```

```
sb t2, 0(t1)
 li
    t1, OUT ADDRESS HEXA KEYBOARD
 lb
    t2, 0(t1)
                      # đọc mã của phím được nhấn
 # Kiểm tra phím được nhấn và thực hiện hành động tương ứng
 li t3, 0x11
                     # Phím 0: Tăng dần
 beq t2, t3, increase
                     # Phím 1: Giảm dần
 li t3, 0x21
 beq t2, t3, decrease
 li t3, 0x41
                     # Phím 2: Giảm tốc độ (tăng chu kỳ)
 beq t2, t3, slow_down
 li t3, 0xffffff81
                        # Phím 3: Tăng tốc độ (giảm chu kỳ)
 beq t2, t3, speed_up
     end_handler
increase:
 la t1, direction
 li t2,0
                    # đặt giá trị direction về 0
 sw t2, 0(t1)
     a7, 4
 la a0, increase_msg
 ecall
                  # in ra thông báo
     end_handler
decrease:
 la t1, direction
 li t2, 1
                    # đặt giá trị direction về 1
 sw t2, 0(t1)
     a7, 4
 li
 la a0, decrease_msg # in ra thông báo
 ecall
     end handler
 i
slow_down:
 la t1, cycle1
 lw t2, 0(t1)
                  # Load chu kỳ hiện tại
 li t3, 2
 mul t2, t2, t3 # Tăng thời gian chu kỳ gấp đôi
 sw t2, 0(t1) # lưu lại vào bộ nhớ
 li
     a7, 4
     a0, slow_down_msg
                             # In ra thông báo
```

```
ecall
 li
     a7, 4
 la a0, speed_info
 ecall
 li a7, 1
 mv
       a0, t2
 ecall
     a7, 4
     a0, msg1
 la
                  # Thông báo chu kỳ hiện tại
 ecall
     end_handler
speed_up:
 la t1, cycle1
     t2, 0(t1)
                    # Load chu kỳ hiện tại
 li t3, 2
 div t2, t2, t3
                    # Giảm thời gian chu kỳ một nửa
 sw t2, 0(t1)
                     # lưu lại vào bộ nhớ
     a7, 4
 la a0, speed_up_msg
                             # In ra thông báo
 ecall
     a7, 4
 la a0, speed_info
 ecall
 li
     a7, 1
 mv
       a0, t2
 ecall
     a7,4
 li
     a0, msg1
 ecall
                  # Thông báo chu kỳ hiện tại
                       # Thêm vô cho đều chứ cũng không cần lắm
     end_handler
end handler:
 uret
```

Ý tưởng:

- Thiết lập ngắt sau:
 - Ngắt từ bộ định thời, 1 giây ngắt 1 lần.
 - Ngắt từ bàn phím.
- Kiểm tra dữ liệu lấy được từ bàn phím để điều hướng tới hàm con để xử lý.
- Cách để 2 đèn LED chạy từ 00 đến 99. Khai báo ở .data một mảng chứa mã đèn LED của các số từ 0 9, sử dụng vòng lặp lấy biến đếm của vòng lặp làm chữ số hiển thị trên đèn LED.

- Xử lý phím được nhấn:
- + Nếu phím được nhấn là 0, biến đếm i = i + 1 sau mỗi vòng lặp. Nếu i = 100 đặt lại i = 0.
- + Nếu phím được nhấn là 1, biến đếm i = i 1 sau mỗi vòng lặp. Nếu i = 0 thì đặt lại i = 99. + Nếu phím được nhấn là 2, tăng chu kỳ tại bộ định thời bằng cách tăng thời gian lên gấp đôi, tốc độ nhảy số sẽ giảm đi.
- + Nếu phím được nhấn là 3, giảm chu kỳ tại bộ định thời bằng cách giảm thời gian đi 1 nửa, tốc độ nhảy số sẽ tăng lên.
- + Để dễ dàng quan sát thông qua báo cáo, mỗi xử lý với phím được đưa ra 1 thông báo tương ứng, và mỗi chu kỳ sẽ in ra số trên đèn LED.
- Kết quả:

```
0 1 2 3 Đếm tăng dần.
4 5 6 7 Đếm giảm dần.
8 7 6 5 Đếm giảm dần.
8 7 6 5 Đếm giảm dần.
96 97 98 99 0 1 2 3 Giảm tốc. Thời gian 1 chu kỳ hiện tại là: 2000 ms.
4 5 6 Giảm tốc. Thời gian 1 chu kỳ hiện tại là: 4000 ms.
7 8 Tăng tốc. Thời gian 1 chu kỳ hiện tại là: 2000 ms.
9 10 11 Tăng tốc. Thời gian 1 chu kỳ hiện tại là: 1000 ms.
12 13 Tăng tốc. Thời gian 1 chu kỳ hiện tại là: 500 ms.
14 15 16 17 18 Tăng tốc. Thời gian 1 chu kỳ hiện tại là: 500 ms.
15 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 Đếm tăng dần.
16 35 36 37 38 39 40 41 42 Đếm giảm dần.
17 43 42 41 40 39 38 37 36 35 34 33 32 31 Giảm tốc. Thời gian 1 chu kỳ hiện tại là: 250 ms.
18 17 16 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 99 98 97 96 95 94 93 92 91 90 89 88 87 86 85 84 83
```

