

## INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL



# Unidad Profesional Interdisciplinaria en Ingeniería y Tecnologías Avanzadas

# **Arquitectura de Computadoras**

#### **PRÁCTICA B**

19 de octubre de 2017 Alvarado Balbuena Jorge Anselmo Avalos Vizuett Julio Cesar Rocha Díaz Brandon

## **Objetivos**

- Complementar el análisis teórico visto en clase con herramientas de programación.
- Comprender el análisis y la creación de rutinas en el lenguaje ensamblador, para poder crear timers en nuestros programas.

### Introducción

Las subrutinas (funciones o procedimientos) son abstracciones que se usan en los lenguajes de alto nivel para simplificar el código y poder reusarlo. A la subrutina se la llama (invoca) desde el programa que se invoca mediante una instrucción particular.

Pero antes de llamar a la subrutina tenemos que haber colocado los datos de entrada a ésta en un lugar accesible (registros reservados o pila). En general al trabajar con subrutinas se divide el trabajo a realizar entre el programa invocante y la subrutina:

- Programa invocante: Poner los parámetros o argumentos de entrada a la subrutina en un lugar donde sean accesibles por ésta. o Registros para pasar parámetros r0 –
   r3
  - Ej.: mov r0, r7
- Programa invocante: Transferir el control a la subrutina
  - Ej.: bl Etiqueta lr=pc+4 y pc=posición de Etiqueta
- Subrutina: Ejecutar la tarea deseada usando los recursos necesarios
- Subrutina: Poner el resultado en un lugar accesible al Programa. En el ARM la subrutina devuelve un único parámetro de salida con el resultado. En nuestro caso, vamos a trabajar siempre con números enteros con lo que el resultado siempre se devolverá únicamente en r0, pero si el resultado ocupase más de 4 bytes se usarían también los otros registros del r1 al r3.
  - Ej.: mov r0, r7
- Subrutina: Devolver el control al punto inicial, manteniendo el contexto
  - Ej.: mov pc, Ir

## **Desarrollo**

## **Ejercicio 1**

Realizar un programa ensamblador tenga programadas 4 secuencias de 8 leds y pueda tener la opción de ponerlo a dos velocidades de cambio distintas (400 ms, y 100 ms), en el diseño incluir un botón de on/off. Utilizar rutinas de tiempo y rutinas para cada secuencia.

	1000 0000	0000 1000
0101 0101	0100 0000	0000 0100
1010 1010	0010 0000	0000 0010
	0001 0000	0000 0001
1100 1100	1000 0001	0010 0100
0110 0110	0100 0010	0100 0010
0011 0011	0010 0100	
1001 1001	0001 1000	

## Código

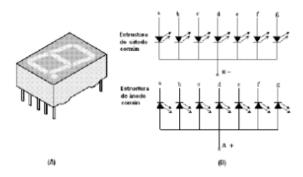
```
.org 0x000 rjmp config
                                                          ldi r21, 0b01010101
config:
              ldi r20, 0x0FF
                                                          out portb, r21
                out ddrb, r20
                                                          sbis pind, 0
                clr r20
                                                          call Delay10
                ldi r20, 0x000
                                                          sbic pind, 0
                out ddrd, r20
                                                          call Delay400
off:clr r21
                                                          sbis pind, 1
                out portb, r21
                                                          rjmp off
loop:
             sbis pind, 1
                                                          rjmp SecDos
                rjmp off
                                        SecDos:
                                                         ldi r21, 0b11001100
                jmp SecUno
                sbis pind, 1
                                                          out portb, r21
                jmp off
                                                          sbis pind, 1
                jmp loop
                                                          rjmp off
SecUno:
               ldi r21, 0b01010101
                                                          sbis pind, 0
                out portb, r21
                                                          call Delay10
                sbis pind, 0
                                                          sbic pind, 0
                call Delay10
                                                          call Delay400
                sbic pind, 0
                                                          ldi r21, 0b01100110
                call Delay400
                                                          out portb, r21
                sbis pind, 1
                                                          sbis pind, 1
                rjmp off
                                                          rjmp off
                ldi r21, 0b10101010
                                                          sbis pind, 0
                out portb, r21
                                                         call Delay10
                sbis pind, 0
                                                          sbic pind, 0
                call Delay10
                                                          call Delay400
                sbic pind, 0
                                                          ldi r21, 0b00110011
                call Delay400
                                                          out portb, r21
                ldi r21, 0b01010101
                                                          sbis pind, 1
                out portb, r21
                                                          rjmp off
                sbis pind, 0
                                                          sbis pind, 0
                call Delay10
                                                          call Delay10
                sbic pind, 0
                                                          sbic pind, 0
                call Delay400
                                                          call Delay400
                sbis pind, 1
                                                          ldi r21, 0b10011001
                rjmp off
                                                          out portb, r21
                ldi r21, 0b10101010
                                                          sbis pind, 1
                out portb, r21
                                                          rjmp off
                sbis pind, 0
                                                          sbis pind, 0
                call Delay10
                                                          call Delay10
                sbic pind, 0
                                                          sbic pind, 0
                call Delay400
                                                          call Delay400
```

```
ldi r21, 0b11001100
                                                         ldi r21, 0b00001000
                out portb, r21
                                                         out portb, r21
                sbis pind, 1
                                                         sbis pind, 1
               rjmp off
                                                        rjmp off
                sbis pind, 0
                                                         sbis pind, 0
               call Delay10
                                                        call Delay10
               sbic pind, 0
                                                        sbic pind, 0
                call Delay400
                                                        call Delay400
               rjmp SecTres
                                                        ldi r21, 0b00000100
                                                         out portb, r21
SecTres: ldi r21, 0b10000000
                                                         sbis pind, 1
               out portb, r21
                                                        rjmp off
                sbis pind, 1
                                                         sbis pind, 0
                rjmp off
                                                        call Delay10
                sbis pind, 0
                                                        sbic pind, 0
               call Delay10
                                                        call Delay400
               sbic pind, 0
                                                        ldi r21, 0b00000010
               call Delay400
                                                        out portb, r21
               ldi r21, 0b01000000
                                                        sbis pind, 1
               out portb, r21
                                                        rjmp off
               sbis pind, 1
                                                        sbis pind, 0
               rjmp off
                                                        call Delay10
               sbis pind, 0
                                                        sbic pind, 0
               call Delay10
                                                        call Delay400
               sbic pind, 0
                                                        ldi r21, 0b00000001
               call Delay400
                                                        out portb, r21
                ldi r21, 0b00100000
                                                        sbis pind, 1
                out portb, r21
                                                        rjmp off
                sbis pind, 1
                                                        sbis pind, 0
                rjmp off
                                                        call Delay10
               sbis pind, 0
                                                         sbic pind, 0
               call Delay10
                                                         call Delay400
               sbic pind, 0
                                                        rjmp SecCuat
                call Delay400
                ldi r21, 0b00010000 SecCuat:ldi r21, 0b10000001
                out portb, r21
                                                         out portb, r21
                sbis pind, 1
                                                         sbis pind, 1
               rjmp off
                                                         rjmp off
                sbis pind, 0
                                                         sbis pind, 0
                                                        call Delay10
               call Delay10
                sbic pind, 0
                                                        sbic pind, 0
                call Delay400
                                                        call Delay400
```

```
ldi r21, 0b01000010
                                         ldi r21, 0b10000001
out portb, r21
                                         out portb, r21
sbis pind, 1
                                         sbis pind, 1
rjmp off
                                         rjmp off
sbis pind, 0
                                         sbis pind, 0
call Delay10
                                        call Delay10
sbic pind, 0
                                         sbic pind, 0
                                         call Delay400
call Delay400
ldi r21, 0b00100100
                                         rjmp loop
out portb, r21
sbis pind, 1
                        Delay10:ldi r18, 104
rjmp off
                                         ldi r19, 229
sbis pind, 0
                        Delay100:sbis pind, 1
call Delay10
                                         rjmp off
sbic pind, 0
                                         ldi r18, 5
call Delay400
                                         ldi r19, 15
ldi r21, 0b00011000
                                         ldi r20, 242
out portb, r21
                        Delay400:sbis pind, 1
sbis pind, 1
                                         rjmp off
rjmp off
                                        ldi r22, 4
sbis pind, 0
                        s1: sbis pind, 1
call Delay10
                                rjmp off
sbic pind, 0
                                dec r20
                            brne s1
call Delay400
ldi r21, 0b00100100
                            dec r19
                           brne s1
out portb, r21
sbis pind, 1
                           dec r18
rjmp off
                           brne s1
sbis pind, 0
                               ret
call Delay10
                       s2:
                                    sbis pind, 1
sbic pind, 0
                                rjmp off
call Delay400
                                dec r22
ldi r21, 0b01000010
                                call Delay100
out portb, r21
                                brne s2
sbis pind, 1
                                ret
rjmp off
                         s3:
                                   dec r19
                             brne s3
sbis pind, 0
                            dec r18
call Delay10
sbic pind, 0
                           brne s3
call Delay400
                               ret
```

# Ejercicio 2

Elaborar un segunde que cuente de 0 a 59 y lo muestre en dos Display de 7 segmentos de ánodo común el tiempo que va transcurriendo. Habilitar un botón de reset y un botón de pausa.



# Código

.org 0x000 rjmp config			cp r21, r22
config:	ldi R20, 0b01111111		brne dis2
	out ddrb, R20		ldi r23, 0b00000110
	out ddrd, R20		ret
	ldi r21, 0b00000000	dis2:	ldi r22, 0b00000010
	ldi r23, 0b00111111		cp r21, r22
	ldi r24, 0b00000110		brne dis3
	ldi r25, 0b00100000		ldi r23, 0b01011011
	ldi r26, 0b00000000		ret
	out portd, r25	dis3:	ldi r22, 0b00000011
	out portb, r23		cp r21, r22
loop:	call disp0		brne dis4
	call disp1		ldi r23, 0b01001111
	sbic pinb,7		ret
	rjmp config	dis4:	ldi r22, 0b00000100
	sbic pind,7		cp r21, r22
	jmp parar		brne dis5
	out portd, r25		ldi r23, 0b01100110
	out portb, r23		ret
	inc r21	dis5:	ldi r22, 0b00000101
	call delay400		cp r21, r22
	rjmp loop		brne dis6
parar:	sbis pind,7		ldi r23, 0b01101101
	rjmp loop		ret
	rjmp parar	dis6:	ldi r22, 0b00000110
delay400:1d			cp r21, r22
	ldi r19, 60		brne dis7
	ldi r20, 204		ldi r23, 0b01111101
s1:	dec r20		ret
	brne s1	dis7:	ldi r22, 0b00000111
	dec r19		cp r21, r22
	brne s1		brne dis8
	dec r18		ldi r23, 0b00000111
	brne s1	4:40.	ret ldi r22, 0b00001000
disp0:	ret	dis8:	cp r21, r22
dispo:	ldi r22, 0b00000000		brne dis9
dibo.	cp r21, r22		ldi r23, 0b01111111
	brne dis1		ret
	ldi r23, 0b00111111	dis9:	ldi r22, 0b00001001
	ret		cp r21, r22
dis1:	ldi r22, 0b00000001		brne reset
	,		

	ldi r23, 0b01100111 ret		ldi r25, 0b01010000 ret
disp1:		dis14:	
dis10:	ldi r22, 0b00000000		
	cp r26, r22	ldi r22, 0b0	00000100
	brne dis11		cp r26, r22
	ldi r25, 0b00100000		brne dis15
	ret		ldi r25, 0b00011001
dis11:	ldi r22, 0b00000001		ret
	cp r26, r22	dis15:	ldi r22, 0b00000101
	brne dis12		cp r26, r22
	ldi r25, 0b01111001		brne reset
	ret		ldi r25, 0b00010010
dis12:	ldi r22, 0b00000010		ret
	cp r26, r22	reset:	ldi r23, 0b01100111
	brne dis13		ldi r21, 0b00000000
	ldi r25, 0b01000100		inc r26
	ret		cpse r26, r24
dis13:	ldi r22, 0b00000011		rjmp loop
	cp r26, r22		rjmp config
	brne dis14		

### **Conclusiones**

## Alvarado Balbuena Jorge Anselmo

Durante el desarrollo de esta práctica practicamos el concepto de rutinas. En el primer ejercicio para prender una serie de leds en secuencias diferentes, así como en velocidades, lo cual sirvió de practica para el segundo ejercicio. En este lo realizado fue un segundero, con lo cual vimos una aplicación más real de lo que es posible hacer con el lenguaje ensamblador.

#### **Julio Cesar Avalos Vizuett**

Una rutina es una parte fundamental en la programación a través del lenguaje de ensamblador porque nos permite crear retardo, crear un código que se puede usar más de una vez. Un retardo es hacer que un microcontrolador no ejecute nada para hacer que pase el tiempo ya que su tiempo de ejecución es de micro segundos, entonces con los retardos podemos crear tiempo para hacer contadores, relojes, etc.

#### **Rocha Díaz Brandon**

Las rutinas generadas en esta práctica sin duda me brindaron una visión más cercana a la aplicación en la vida real ya que pueden ser utilizadas para diversas situaciones, llevada a algo conocido sería un reloj, una serie navideña, cronómetro o secuencia de operaciones realizadas en ciertas velocidades y orden optimizando el código para un uso constante del mismo por medio del lenguaje ensamblador.