

# UNIVERSIDADE FEDERAL DO RIO GRANDE DO SUL INSTITUTO DE INFORMÁTICA – INFORMÁTICA APLICADA Arquitetura e Organização de Computadores I – 2018/2 Profs. Cechin (turma A) e Lisbôa (turmas B e C)

# Trabalho de Programação 1 - Processador RAMSES

### 1. Descrição Geral

O objetivo deste trabalho é escrever um programa para o processador Ramses (usando necessariamente o montador Daedalus para desenvolver o código fonte) que calcule a movimentação de um robô em um tabuleiro com 256 x 256 posições e informe sua posição final após executada uma série de movimentos a partir de uma posição inicial. As coordenadas X e Y das posições do tabuleiro variam de -128 a +127 e são representadas como valores de 8 bits em complemento de 2. As especificações dos movimentos e as coordenadas da posição inicial do robô serão os dados de entrada. As coordenadas da posição final do robô no tabuleiro serão os dados de saída.

### 2. Dados de entrada e saída

O programa receberá como dados de entrada as coordenadas  $(X_0,Y_0)$  da posição inicial do robô no tabuleiro e uma lista com as informações sobre os movimentos que o robô deve fazer a partir da posição inicial, na qual para cada movimento haverá duas informações: direção do movimento e distância a percorrer (em número de posições no tabuleiro).

A direção do movimento será indicada por um valor de 8 bits em complemento de 2, com o seguinte significado:

| 0          | Movimento na direção POSITIVA do EIXO X |
|------------|---|
| 1          | Movimento na direção POSITIVA do EIXO Y |
| 128 (-128) | Movimento na direção NEGATIVA do EIXO X |
| 129 (-127) | Movimento na direção NEGATIVA do EIXO Y |

A distância a percorrer será um valor inteiro de 1 a 127, que deverá ser somado ou subtraído do valor da coordenada correspondente à direção do movimento para obter as coordenadas da nova posição do tabuleiro para onde o robô irá se mover.

Quando a coordenada alterada por um movimento ficar fora dos limites do tabuleiro (valores menores do que -128 ou maiores do que +127), o robô irá para a outra extremidade do tabuleiro, na mesma linha ou coluna, e continuará avançando a partir de lá. Isto significa que o programa não precisará verificar estas situações, pois ao somar um valor a uma coordenada positiva, se ele passar de 127 o resultado já será a coordenada correta, no lado negativo do eixo correspondente. O mesmo acontecerá se for feita uma subtração a partir de uma coordenada negativa: o resultado positivo já será a coordenada correta.

A quantidade de movimentos a executar é variável (de 0 a 14 movimentos) e o programa saberá que executou todos os movimentos quando encontrar uma especificação de movimento com o valor negativo no byte de distância a percorrer. Ao final da execução, a posição final do robô no tabuleiro será indicada pelas coordenadas (X<sub>f</sub>,Y<sub>f</sub>) e as coordenadas da posição inicial devem estar inalteradas. Portanto, inicialmente seu programa deverá mover os valores das coordenadas iniciais para as variáveis das coordenadas finais e, a partir daí, atualizar as coordenadas finais a cada movimento processado.

Para os dados de entrada e saída devem ser utilizadas, obrigatoriamente, as seguintes posições de memória:

| Endereço | 224 | 225 | 226 | 227            | <br>252          | 253             | 254     | 255     |
|----------|-----|-----|-----|----------------|------------------|-----------------|---------|---------|
| Dado     | Xo  | Yo  | DS₁ | D <sub>1</sub> | DS <sub>14</sub> | D <sub>14</sub> | $X_{f}$ | $Y_{f}$ |

Onde DS<sub>i</sub> indica a direção e sentido do movimento, conforme especificado anteriormente, e D<sub>i</sub> a distância a ser percorrida (em número de posições do tabuleiro). O código do programa e as demais variáveis e constantes necessárias deverão ocupar os endereços 0 a 223 da memória.

### 3. Exemplo

Supondo que os dados de entrada para o programa sejam os seguintes (valores em decimal):

| Endereço | 224 | 225 | 226 | 227 | 228 | 229 | 230 | 231 | 232 | 233 | 234 | 235 | 236 | 237 | 238 |
|----------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| Dado     | 0   | 0   | 0   | 3   | 1   | 2   | 128 | 6   | 129 | 5   | 0   | 255 |     |     |     |

Neste caso, após mover as coordenadas iniciais para as finais  $(X_f = 0, Y_f = 0)$ , o robô deverá fazer 4 movimentos: 3 posições no sentido positivo do eixo dos  $X(X_f = 3, Y_f = 0)$ , 2 posições no sentido positivo do eixo dos  $Y(X_f = 3, Y_f = 0)$ , 6

posições no sentido negativo do eixo dos X ( $X_f = -3$ ,  $Y_f = 2$ ) e mais 5 posições no sentido negativo do eixo dos Y ( $X_f = -3$ ,  $Y_f = -3$ ), conforme ilustrado na Figura 1, onde os pares de coordenadas ( $X_i, Y_i$ ) estão indicados entre parênteses e a direção e sentido do movimento e a distância a percorrer entre colchetes [ $DS_i, D_i$ ].

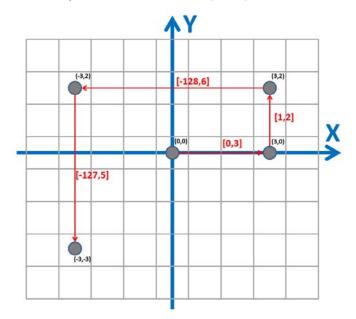


Figura 1 – Exemplo: sequência de 4 movimentos

Portanto, para estes dados de entrada, seu programa deverá fornecer nas palavras 254 e 255 o seguinte resultado:

| Endereço | 254 (X <sub>f</sub> ) | 255 (Y <sub>f</sub> ) |
|----------|-----------------------|-----------------------|
| Dado     | 253 (-3)              | 253 (-3)              |

Observe que o conteúdo dos endereços 224 e 225 não deve ser modificado.

### 4. Correção dos Trabalhos

Os arquivos fonte do RAMSES entregues serão montados usando o montador DAEDALUS. A seguir serão aplicados 20 casos de teste, de forma sequencial e contínua (sem recarga ou inicialização da memória). A nota final do trabalho será proporcional ao número de casos de teste em que o programa produzir a resposta correta (cada caso de teste vale 5 pontos de um total de 100).

## 5. Bônus

Os programas que fornecerem resultados corretos para todos os 20 casos de teste poderão concorrer a um Bônus de Desempenho, no valor de 10 pontos (10% da nota). Esse bônus será concedido para as soluções que utilizarem o menor número de acessos à memória (aqueles mais rápidos). O desempenho será medido somando os números de acessos usados para solucionar todos os 20 casos de teste.

# 6. Entregáveis: o que deve ser entregue?

Somente os arquivos fonte (arquivos .RAD) escritos na linguagem simbólica do RAMSES com as soluções do problema apresentado deverão ser entregues via Moodle da disciplina. **Esses arquivos serão montados com o DAEDALUS**. O programa fonte deverá conter comentários descritivos da implementação. Por exemplo, podem ser usados comandos em alto nível da linguagem "C". Para nomear os arquivos, utilize todo o seu nome, usando maiúsculas e minúsculas, sem espaços em branco e sem acentos.

O trabalho deverá ser entregue até a data especificada no link de entrega no sistema Moodle. **Não serão aceitos trabalhos após o prazo estabelecido**.

### 7. Observações

Recomenda-se a troca de ideias entre os alunos. Entretanto, a identificação de cópias de trabalhos acarretará na aplicação do Código Disciplinar Discente e a tomada das medidas cabíveis para essa situação (tanto o trabalho original quanto os copiados receberão nota zero).

O professor da disciplina reserva-se o direito, caso necessário, de solicitar uma demonstração do programa, onde o aluno será arguido sobre o trabalho como um todo. Nesse caso, a nota final do trabalho levará em consideração o resultado da demonstração.

### 8. Casos de Teste

Para testar plenamente sua solução, use os casos de teste abaixo, da seguinte forma:

- 1. Carregue seu código (arquivo .MEM gerado pelo Daedalus a partir do .RAD) no simulador Ramses
- 2. Coloque os valores indicados nas palavras 224 a 252 (as palavras em branco não precisam ser preenchidas)
- 3. Coloque o valor 0 no PC
- 4. Execute o programa
- 5. Verifique se os resultados nas palavras 224, 225, 254 e 255 são os mesmos indicados no final da linha de cada caso de teste
- 6. Para testar os demais casos, volte à etapa 2 SEM RECARREGAR O CÓDIGO DE SUA SOLUÇÃO NO SIMULADOR

| Caso | End. $\rightarrow$ | 224 | 225 | 226 | 227 | 228 | 229 | 230 | 231 | 232 | 233 | 234 | 235 | 236 | 237 | 238 | 239 | 240 | 241 | 242 | <br>254 | 255 |
|------|--------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|---------|-----|
| 1    |                    | 0   | 0   | 0   | 3   | 1   | 2   | 128 | 6   | 129 | 5   | 0   | 255 |     |     |     |     |     |     |     | <br>253 | 253 |
| 2    |                    | 127 | 127 | 0   | 255 |     |     |     |     |     |     |     |     |     |     |     |     |     |     |     | 127     | 127 |
| 3    |                    | 128 | 128 | 0   | 127 | 0   | 127 | 0   | 2   | 1   | 127 | 1   | 127 | 0   | 255 |     |     |     |     |     | 128     | 126 |
| 4    |                    | 0   | 0   | 0   | 10  | 1   | 5   | 0   | 10  | 1   | 5   | 0   | 10  | 1   | 5   | 0   | 10  | 0   | 255 |     | 40      | 15  |
| 5    | Dados              | 10  | 20  | 0   | 5   | 129 | 10  | 128 | 15  | 0   | 255 |     |     |     |     |     |     |     |     |     | 0       | 10  |
| 6    | Dauos              | 0   | 0   | 0   | 50  | 1   | 50  | 128 | 50  | 129 | 50  | 0   | 255 |     |     |     |     |     |     |     | 0       | 0   |
| 7    |                    | 0   | 0   | 0   | 100 | 0   | 50  | 1   | 50  | 1   | 100 | 0   | 255 |     |     |     |     |     |     |     | 150     | 150 |
| 8    |                    | 0   | 0   | 128 | 50  | 129 | 100 | 128 | 100 | 129 | 50  | 0   | 255 |     |     |     |     |     |     |     | 106     | 106 |
| 9    |                    | 128 | 128 | 0   | 127 | 0   | 127 | 1   | 127 | 1   | 127 | 0   | 10  | 1   | 10  | 0   | 255 |     |     |     | 136     | 136 |
| 10   |                    | 127 | 127 | 128 | 127 | 128 | 127 | 129 | 127 | 129 | 127 | 128 | 20  | 129 | 30  | 0   | 255 |     | ·   | ·   | 109     | 99  |