



.ORG 0X800

.DATA

```

.EQU T1_STATUS, 0X0
.EQU T1_IRQ, 0X1
.EQU T1_REG, 0X1
.EQU T2_STATUS, 0X1
.EQU T2_IRQ, 0X1
.EQU T2_REG, 0X1
.EQU T3_STATUS, 0X1
.EQU T3_IRQ, 0X1
.EQU T3_REG, 0X1
.EQU TABELLONE, 1

```

RILEVAT_T1: .WORD 0

RILEVAT_T2: .WORD 0

RILEVAT_T3: .WORD 0

GIRO: .FILL 100, 4, 0

TOTALE_T : WORD
NUMERO_GIRI :

.TEXT

```
MOVB $1, %AL
MOVW $T1_STATUS, %DX
OUTB %AX, %DX
:
: RIPETO PER TUTTI I SENSORI
:
```

STI
HLT

.DRIVER 0 # DRIVER T1 # ASSUMO CHE IL DRIVER DI
T2 FACCIA LA STESSA IDENTICA
CO SA

```
MOV $T1_REG, %DX
INB %AX, %DX
MOVW %AX, TEMPO_T1
IRET
```

.DRIVER 1 # DRIVER T3

```
MOV $T3_REG, %DX
INW %DX, %AX
MOVW %AX, RILEVAZ_T3
ADDW $RILEVAZ_T1, TOTALE
ADDW $RILEVAZ_T2, TOTALE
ADDW $RILEVAZ_T3, TOTALE
CMPW $100, NUMERO_GIRI
JZ , DMAC
MOVZWL NUMERO_GIRI, %RCX
MOVZWL TOTALE_T, GIRO(, %RCX, 4)
INCW NUMERO_GIRI
CALL ORDINA_VETTORE
```

JMP .EXIT

.DMAC:

MOVQ \$10, %RCX

MOVQ \$0, %RSI

MOVW %DMAC, %DX

CLD

OUTSL

XORLQ %RCX, %RCX

.EXIT:

STI

IRET