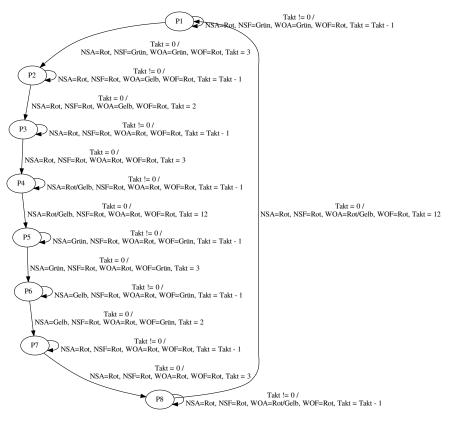
Grundlagen der Rechnerarchitektur

Tim Luchterhand, Paul Nykiel (Abgabegruppe 117)

7. Februar 2019

1 Automat



2 Implementierung

```
1 # Strings
2 data
4 greenS: .asciiz "\n\tGruen: "
5 yellowS: .asciiz "\n\tGelb: "
6 nsa: .asciiz "\nNord-Sued Auto: "
7 nsf: .asciiz "\nNord-Sued Fussgaenger: "
8 woa: .asciiz "\nWest-Ost Auto: "
9 wof: .asciiz "\nWest-Ost Fussgaenger: "
10 red: .word 1
11 yellow: .word 2
12 red_yellow: .word 3
13 green: .word 4
14
15
  .text
16
17
      \# 1. Phase: NSA=Rot, NSF=Gruen, WOA=Gruen, WOF=Rot, 12 Taktzyklen;
      lw $a0, red
19
      lw $a1, green
20
      lw $a2, green
21
      lw $a3, red
22
      jal set ampel
23
      jal print
24
      li $a0, 12
      jal delay ticks
      # 2. Phase: NSA=Rot, NSF=Rot, WOA=Gelb, WOF=Rot, 3 Taktzyklen;
      lw $a0, red
28
      lw \ \$a1 \ , \ red
29
      lw $a2, yellow
30
      lw \ \$a3 \ , \ red
31
      jal set_ampel
32
       jal print
33
34
       li $a0, 3
       jal delay_ticks
35
36
      # 3. Phase: NSA=Rot, NSF=Rot, WOA=Rot, WOF=Rot, 2 Taktzyklen;
      lw \ \$a0 \ , \ red
37
      lw \ \$a1 \ , \ red
38
      lw $a2, red
39
      lw \ \$a3 \ , \ red
40
       jal set_ampel
41
      li $a0, 2
42
       jal delay_ticks
43
      \# 4. Phase: NSA=Rot/Gelb, NSF=Rot, WOA=Rot, WOF=Rot, 3 Taktzyklen;
44
      lw $a0 , red_yellow
45
      lw $a1, red
      lw  a2, red
47
      lw $a3, red
49
      jal set_ampel
50
       jal print
      li $a0, 3
51
```

```
jal delay ticks
        # 5. Phase: NSA=Gruen, NSF=Rot, WOA=Rot, WOF=Gruen, 12 Taktzyklen;
        lw $a0, green
54
        lw \ \$a1 \ , \ red
55
        lw \ \$a2 \ , \ red
56
        lw $a3, green
57
        jal set_ampel
58
        jal print
59
        li $a0, 12
60
61
        jal delay_ticks
62
        # 6. Phase: NSA=Gelb, NSF=Rot, WOA=Rot, WOF=Rot, 3 Taktzyklen;
63
        lw $a0, yellow
        \begin{array}{ll} lw & \$a1\;, & red \\ lw & \$a2\;, & red \end{array}
64
65
        lw $a3, red
66
        jal set_ampel
67
        jal print
68
        li $a0, 3
69
        jal delay_ticks
        #7. Phase: NSA=Rot, NSF=Rot, WOA=Rot, WOF=Rot, 2 Taktzyklen;
71
        lw $a0, red
72
        lw $a1, red
73
74
        lw $a2, red
75
        lw $a3, red
76
        jal set_ampel
77
        jal print
        li $a0, 2
78
        {\tt jal} \ delay\_ticks
79
       # 8. Phase: NSA=Rot, NSF=Rot, WOA=Rot/Gelb WOF=Rot, 3 Taktzyklen;
80
        lw $a0, red
81
        lw \ \$a1 \ , \ red
82
        {\color{red} lw \$a2} \;,\;\; {\color{red} red\_yellow}
83
        lw $a3, red
84
85
        jal set ampel
        jal print
86
        li $a0, 3
87
        jal delay_ticks
88
89
90
        j main
91
        addi
                 v0, zero, 10
                                     #exit program
92
        syscall
93
94
95 # Argumente: $a0: Anzahl der Ticks
   delay ticks:
        addiu sp, sp, -4
97
        sw $ra, 0($sp)
98
        li v0, 32 # sleep syscall
99
        li $t0, 100
        mul a0, a0, t0 # delay = 1000 * ticks (one second per tick)
        syscall
        lw $ra, 0($sp)
        addiu $sp, $sp, 4
104
        jr $ra
105
```

```
107 # Schreibt den Zustand in s0 bis s3
108 # Argumente: $a0: NSA, $a1: NSF, $a2: WOA, $a3: WOF;
| 109 | # Codierung: Rot \rightarrow 1, Gelb \rightarrow 2, Rot/Gelb \rightarrow 3, Gruen \rightarrow 4
   set_ampel:
        addiu \$sp, \$sp, -4
        sw \$ra, 0(\$sp)
        move \$s0, \$a0
114
        move \$s1 \;, \ \$a1
115
        move \$s2 \;, \ \$a2
116
        move $s3, $a3
117
118
        lw $ra, 0($sp)
119
        addiu \$sp \,, \ \$sp \,, \ 4
120
        jr $ra
123 # Gibt den Zustand einer Ampel aus
# Argumente: a0 Name der Ampel, a1: Zustand der Ampel
print ampel:
        addiu sp, sp, -4
126
        sw $ra, 0($sp)
127
128
        # Lampenzustand aus Bits berechnen
129
130
        andi $t0, $a1, 1
        andi \$t1 \,, \ \$a1 \,, \ 2
131
        andi $t2, $a1, 4
        ble $t1, 0, 11
134
        li $t1, 1
135
136
   l1:
137
        ble $t2, 0, 12
138
        li $t2, 1
139
140
   12 :
141
        li $v0,4 \#print(name)
143
144
        syscall
145
        la $a0, redS
146
        addi $v0, $zero, 4 #print(redS)
147
        syscall
148
        move $a0, $t0
        addi $v0, $zero, 1 #print(red)
150
        syscall
151
152
        la $a0, yellowS
        addi $v0, $zero, 4 #print(yellowS)
154
        syscall
        move $a0, $t1
        addi $v0, $zero, 1 #print(yellow)
157
        syscall
158
159
```

```
la $a0, greenS
        addi $v0, $zero, 4 #print(greenS)
        syscall
162
        move \$a0, \$t2
163
        addi $v0, $zero, 1 #print(green)
164
        syscall
165
166
        lw $ra, 0($sp)
167
168
        addiu $sp, $sp, 4
169
        jr $ra
170
171
   # Gibt den Zustand der Ampelanlage aus
172
   print:
        addiu \$sp, \$sp, -4
174
        sw \$ra, 0(\$sp)
175
176
        \# NSA Ampel
177
        la $a0, nsa
178
        move \$a1\,, \$s0
179
        jal print_ampel
180
181
        # NSF Ampel
182
        la \quad \$a0 \ , \quad n\,sf
        move $a1, $s1
        jal print_ampel
184
        # WOA Ampel
185
        la $a0, woa
186
        move \$a1, \$s2
187
        {\tt jal\ print\_ampel}
188
        # WOF Ampel
189
        la \$a0, wof
190
191
        move \$a1\,, \$s3
        jal print ampel
192
193
        lw $ra, 0($sp)
194
        addiu $sp, $sp, 4
195
        jr $ra
196
```

117_Aufgabe2.asm