

LABORATORY 10

Họ tên: Vũ Quốc Bảo

MSSV: 20225694

Assignment 1:

```
.eqv SEVENSEG_LEFT 0xFFFF0011 # Địa chỉ của đèn led 7 đoạn trái.
```

```
# Bit 0 = đoạn a;
```

```
# Bit 1 = đoạn b; ...
```

```
# Bit 7 = dấu .
```

```
.eqv SEVENSEG_RIGHT 0xFFFF0010 # Địa chỉ của đèn led 7 đoạn phải
```

```
.data
```

```
n0: .byte 63
```

```
n1: .byte 6
```

```
n2: .byte 91
```

```
n3: .byte 79
```

```
n4: .byte 102
```

```
n5: .byte 109
```

```
n6: .byte 125
```

```
n7: .byte 7
```

```
n8: .byte 127
```

```
n9: .byte 111
```

```
.text
```

```
main:
```

```
li $t1, 0 # Khởi tạo biến đếm $t1
```

```
li $v0, 32
```

```
li $t0, SEVENSEG_RIGHT
```

```
loop1:
```

```
beq $t1, 10, loop2 # Nếu đã hiển thị hết các giá trị từ n0 đến n9 thì thoát khỏi vòng lặp
```

```
lb $a0, n0($t1) # Lấy giá trị tương ứng với $t1 (tức là n0, n1, n2,...)
```

```
jal SHOW_7SEG_RIGHT # Hiển thị giá trị lấy được
```

```
li $a0, 1000
```

```
syscall
```

```
nop
```

```
addi $t1, $t1, 1 # Tăng biến đếm để lấy giá trị tiếp theo
```

```
j loop1
```

```
loop2:
```

```
addi $t1, $t1, -1 # Tăng biến đếm để lấy giá trị tiếp theo
```

```
blt $t1, 0, loop2 # Nếu đã hiển thị hết các giá trị từ n0 đến n9 thì thoát khỏi vòng lặp
```

```
lb $a0, n0($t1) # Lấy giá trị tương ứng với $t1 (tức là n0, n1, n2,...)
```

```
jal SHOW_7SEG_RIGHT # Hiển thị giá trị lấy được
```

```
li $a0, 1000
```

```
syscall
```

```

nop
j loop2
nop
exit: li $v0, 10
syscall
endmain:
#-----
# Function SHOW_7SEG_LEFT : turn on/off the 7seg
# param[in] $a0 value to shown
# remark $t0 changed
#-----
SHOW_7SEG_LEFT:
li $t0, SEVENSEG_LEFT # assign port's address
sb $a0, 0($t0) # assign new value
nop
jr $ra
nop
#-----
# Function SHOW_7SEG_RIGHT : turn on/off the 7seg
# param[in] $a0 value to shown
# remark $t0 changed
#-----
SHOW_7SEG_RIGHT:
li $t0, SEVENSEG_RIGHT # assign port's address
sb $a0, 0($t0) # assign new value
nop
jr $ra
nop

```

Assignment 2:

*** Trái sang phải:**

```

.eqv MONITOR_SCREEN 0x10010000 # Địa chỉ bắt đầu của bộ nhớ màn hình
.eqv RED 0x00FF0000 # Các giá trị màu thường sử dụng
.eqv BLACK 0x00000000

.text
main:
li $v0, 32
li $k0, MONITOR_SCREEN # Nạp địa chỉ bắt đầu của màn hình
li $t1, RED
li $t2, BLACK

# Dùng vòng lặp để lặp lại quá trình ghi màu
li $t3, 60 # Bắt đầu từ offset 60

```

```
li $t4, 0 # Khởi tạo biến đếm
li $t5, 10 # Cho tối đa 10 lần đổi vị trí
```

loop:

```
sw $t1, ($k0) # Ghi màu đỏ vào địa chỉ $k0
li $a0, 1000
syscall
sw $t2, ($k0) # Ghi màu đen vào địa chỉ $k0 (tô đề lên màu đỏ)
addi $k0, $k0, 4 # Dịch con trỏ đến ô nhớ tiếp theo
addi $t4, $t4, 1 # Tăng biến đếm lên 1
beq $t4, $t5, exit # Nếu số lần đổi vị trí đạt giá trị tối đa như đã cho thì thoát
j loop
```

exit:

```
li $v0, 10
syscall
```

* Phải sang trái:

```
.eqv MONITOR_SCREEN 0x10010000 # Địa chỉ bắt đầu của bộ nhớ màn hình
.eqv RED 0x00FF0000 # Các giá trị màu thường sử dụng
.eqv BLACK 0x00000000
```

.text

main:

```
li $v0, 32
li $k0, MONITOR_SCREEN # Nạp địa chỉ bắt đầu của màn hình
addi $k0, $k0, 60
li $t1, RED
li $t2, BLACK
```

Dùng vòng lặp để lặp lại quá trình ghi màu

```
li $t3, 60 # Bắt đầu từ offset 60
li $t4, 0 # Khởi tạo biến đếm
li $t5, 10 # Cho tối đa 10 lần đổi vị trí
```

loop:

```
sw $t1, ($k0) # Ghi màu đỏ vào địa chỉ $k0
li $a0, 1000
syscall
sw $t2, ($k0) # Ghi màu đen vào địa chỉ $k0 (tô đề lên màu đỏ)
addi $k0, $k0, -4 # Dịch con trỏ đến ô nhớ tiếp theo
addi $t4, $t4, 1 # Tăng biến đếm lên 1
beq $t4, $t5, exit # Nếu số lần đổi vị trí đạt giá trị tối đa như đã cho thì thoát
j loop
```

```
exit:
li $v0, 10
syscall
```

Assignment 3:

```
.eqv HEADING 0xffff8010      # Integer: An angle between 0 and 359
                                # 0 : North (up)
                                # 90: East (right)
                                # 180: South (down)
                                # 270: West (left)
.eqv MOVING 0xffff8050      # Boolean: whether or not to move
.eqv LEAVETRACK 0xffff8020  # Boolean (0 or non-0):
                                # whether or not to leave a track
.eqv WHEREX 0xffff8030      # Integer: Current x-location of MarsBot
.eqv WHEREY 0xffff8040      # Integer: Current y-location of MarsBot
```

```
.text
main:
```

```
    addi $a0, $zero, 135 # Marsbot rotates 135* and start running
    jal ROTATE
    nop
    jal GO
    nop
```

```
sleep1: addi $v0, $zero, 32 # Keep running by sleeping in 5000 ms
        li $a0, 5000
        syscall
        jal TRACK # And draw new track line
```

```
edge1: addi $a0, $zero, 150 # Marsbot rotates 150*
        jal ROTATE
```

```
sleep2: addi $v0, $zero, 32 # Keep running by sleeping in 5000 ms
        li $a0, 5000
        syscall
        jal UNTRACK # Keep old track
        nop
        jal TRACK # And draw new track line
        nop
```

```
edge2: addi $a0, $zero, 270 # Marsbot rotates 270*
        jal ROTATE
```

```
sleep3: addi $v0, $zero, 32 # Keep running by sleeping in 5000 ms
        li $a0, 5000
```

```

        syscall
        jal UNTRACK # Keep old track
        nop
        jal TRACK # And draw new track line
        nop

edge3: addi $a0, $zero, 30 # Marsbot rotates 30*
        jal ROTATE

sleep4: addi $v0, $zero, 32 # Keep running by sleeping in 5000 ms
        li $a0, 5000
        syscall
        jal UNTRACK # Keep old track
        jal STOP

exit:
        li $v0, 10
        syscall

end_main:
#-----
# GO procedure, to start running
# param[in]  none
#-----
GO:    li    $at, MOVING    # change MOVING port
        addi  $k0, $zero, 1  # to logic 1,
        sb    $k0, 0($at)   # to start running
        jr    $ra

#-----
# STOP procedure, to stop running
# param[in]  none
#-----
STOP:  li    $at, MOVING    # change MOVING port to 0
        sb    $zero, 0($at) # to stop
        jr    $ra

#-----
# TRACK procedure, to start drawing line
# param[in]  none
#-----
TRACK: li    $at, LEAVETRACK # change LEAVETRACK port
        addi  $k0, $zero, 1  # to logic 1,
        sb    $k0, 0($at)   # to start tracking
        jr    $ra

#-----
# UNTRACK procedure, to stop drawing line
# param[in]  none

```

```
#-----
UNTRACK:li    $at, LEAVETRACK # change LEAVETRACK port to 0
            sb    $zero, 0($at) # to stop drawing tail
            jr    $ra
```

```
#-----
# ROTATE procedure, to rotate the robot
# param[in]  $a0, An angle between 0 and 359
#           0 : North (up)
#           90: East  (right)
#           180: South (down)
#           270: West (left)
```

```
#-----
ROTATE: li    $at, HEADING # change HEADING port
            sw    $a0, 0($at) # to rotate robot
            jr    $ra
```

Assignment 4:

```
.eqv KEY_CODE    0xFFFF0004          # ASCII code from keyboard, 1 byte
.eqv KEY_READY 0xFFFF0000          # =1 if has a new keycode ?
# Auto clear after lw
.eqv DISPLAY_CODE 0xFFFF000C        # ASCII code to show, 1 byte
.eqv DISPLAY_READY 0xFFFF0008        # =1 if the display has already to do
# Auto clear after sw
```

```
.data
exit: .asciiz    "exit"
```

```
.text
li    $k0, KEY_CODE
li    $k1, KEY_READY
li    $s0, DISPLAY_CODE
li    $s1, DISPLAY_READY
la    $s2, exit
li    $t3, 0
```

```
loop: nop
WaitForKey:
lw $t1, 0($k1) # $t1 = [$k1] = KEY_READY
nop
beq $t1, $zero, WaitForKey # if $t1 == 0 then Polling
nop
ReadKey:
lw $t0, 0($k0) # $t0 = [$k0] = KEY_CODE
nop
WaitForDis:
```

```
lw $t2, 0($s1) # $t2 = [$s1] = DISPLAY_READY
nop
beq $t2, $zero, WaitForDis # if $t2 == 0 then Polling
nop
```

```
checkExit:
add $t4, $t3, $s2
lb $t4, 0($t4)
bne $t4, $t0, reset
addi $t3, $t3, 1
j ShowKey
```

```
reset:
addi $t3, $t0, 0
beq $t0, 'e', checkExit
j ShowKey
```

```
ShowKey:
sw $t0, 0($s0) # show key
nop
beq $t3, 4, end
j loop
```

```
end:
li $v0, 10
syscall
```