

**Proyecto de Programación en Ensamblador
Estructura de Computadores
Grado en Ingeniería Informática**

Departamento de Arquitectura y Tecnología de Sistemas Informáticos

2017-2018 (primer semestre)

Introducción

El principal objetivo del proyecto de programación en ensamblador es poner en práctica y servir de ayuda al estudiante en el conocimiento en profundidad de las posibilidades y el modo de funcionamiento de un procesador convencional de propósito general, así como en el manejo de su lenguaje de programación de bajo nivel. Todo esto implica afrontar el diseño de programas, su desarrollo y como parte fundamental, su depuración.

El trabajo se realizará en lenguaje ensamblador del Motorola 88110. Se trata de uno de los primeros procesadores RISC comerciales, lo que hace que sea lo suficientemente sencillo como para permitir que se desarrolle un proyecto interesante –al nivel que permite el conocimiento de un procesador sencillo al comenzar la asignatura “Estructura de computadores”– y, al mismo tiempo, suficientemente completo como para adquirir los conceptos básicos que se pretende que el estudiante alcance con su realización, que principalmente son los mencionados en el párrafo anterior.

El trabajo para el alumno será sencillo desde el primer momento si se han seguido con normalidad las clases de teoría de la asignatura y el estudiante ha realizado por su cuenta los problemas de programación en ensamblador propuestos en clase. Por el contrario, el arranque en el proyecto podría resultar muy costoso si se parte de una situación de desconocimiento del tema explicado en las clases de la asignatura.

Pasando a la descripción concreta del proyecto, este consiste en la programación de un conjunto de rutinas que realicen el filtrado de una imagen mediante un filtro programable.

La imagen será una matriz de píxeles, cada uno de los cuales se representa mediante un byte sin signo que especifica su nivel de gris (0 equivale a negro y 255 a blanco). El filtro está basado en una operación recursiva de convolución con un núcleo representado por una matriz cuadrada, de dimensión 3, formada por números fraccionarios.

AVISO –2017/2018–

El enunciado de este proyecto **está basado en el planteado para el curso anterior**. Debe observar con atención los apartados de este documento que describen las normas de entrega y la evaluación.

Debido a lo indicado en el párrafo anterior, aquellos alumnos que tengan que repetir o corregir el proyecto que desarrollaron en una convocatoria previa, podrán partir de los programas que ya realizaron anteriormente. Sin embargo, algunas o todas las pruebas establecidas serán diferentes y sus resultados no coincidirán con los de otros cursos, por lo que *deberán adaptar la implementación de las subrutinas de modo que superen las pruebas que se establezcan, que podrán ser diferentes en las convocatorias de febrero y julio*.

El hecho de plantear un proyecto que coincide en una buena parte con el del curso anterior tiene además las siguientes implicaciones:

- Los alumnos que ya hubieran formado parte de un grupo durante alguna convocatoria anterior y hubieran realizado al menos una entrega **solo podrán establecer grupo con el mismo compañero** de dicha convocatoria o, alternativamente, realizar el proyecto **de forma individual**.

- Se realizará una revisión minuciosa de los proyectos realizados en este semestre para descartar o localizar posibles **casos de copia** que desafortunadamente se siguen produciendo (y detectando) en un número importante de convocatorias.

En el proyecto se programará en ensamblador una serie de subrutinas que permitan aplicar el filtro especificado en cada caso a la matriz que se proporcione como ejemplo, obteniendo como resultado una nueva matriz con la imagen filtrada. El hecho de haber partido la tarea de desarrollo en subrutinas elementales tiene el objetivo de facilitar en buena medida el trabajo de depuración.

Transformación de una imagen mediante la aplicación de un filtro genérico

El filtrado de una imagen consiste en realizar una serie de operaciones sobre cada uno de los píxeles que la componen. Puesto que se trabaja con imágenes en escala de grises, cada píxel corresponde a un byte sin signo que indica su luminosidad. El filtro que se emplea en este proyecto pertenece a la categoría de los filtros lineales FIR, aunque se ha modificado para permitir que el estudiante profundice en un concepto importante de la programación de bajo nivel, como es la gestión de la pila y el soporte que se ofrece a los lenguajes de alto nivel para implementar la recursividad. El filtro se basa en la convolución discreta de dos matrices: la primera corresponde a la imagen a filtrar, y la segunda el propio filtro (también llamado el “núcleo” del filtro), que podría considerarse como otra imagen, pero de menor tamaño. De hecho, en el presente proyecto, este núcleo del filtro es una matriz de 3x3 elementos.

El modo de aplicación del filtro 3x3 consiste en efectuar, sobre cada píxel de la matriz que representa la imagen, ciertas operaciones en las que interviene el valor de dicho píxel, el de sus ocho vecinos más cercanos, y el de todos los elementos de la matriz que se toma como núcleo del filtro. Puesto que se trabaja con filtros cuyos valores numéricos pueden ser tanto positivos como negativos y no necesariamente enteros, es posible que la aplicación de un filtro produzca como resultado un valor no entero o que esté fuera del rango de valores que se pueden representar mediante un byte (de 0 a 255). En estos casos, el valor final se aproximará truncando ese resultado y se ajustará a 0, en caso de resultados negativos, y a 255, en caso de resultados superiores a 255. Además, puesto que los píxeles de las dos filas y de las dos columnas de los bordes de la imagen tienen un número de vecinos inferior a ocho, se aplicará la operación de filtrado de dichos píxeles de un modo particular que se describe más adelante.

Denominando $f_{i,j}$ al elemento situado en la fila i y en la columna j de la matriz que representa el núcleo del filtro, $m_{i,j}$ al elemento de la fila i y la columna j de la matriz que representa la imagen y $r_{i,j}$ al correspondiente elemento en la imagen filtrada, la operación de filtrado es la siguiente:

$$\begin{aligned} r_{i,j} = & f_{0,0} \times m_{i-1,j-1} + f_{0,1} \times m_{i-1,j} + f_{0,2} \times m_{i-1,j+1} + \\ & + f_{1,0} \times m_{i,j-1} + f_{1,1} \times m_{i,j} + f_{1,2} \times m_{i,j+1} + \\ & + f_{2,0} \times m_{i+1,j-1} + f_{2,1} \times m_{i+1,j} + f_{2,2} \times m_{i+1,j+1} \end{aligned}$$

Por ejemplo, en el caso representado en la Figura 1, el nuevo valor del píxel 2, 2 de la imagen $im_{original}$ ($m_{2,2} = 1$) tras aplicar el filtro $F1$ será $r_{2,2} = 4$:

$$\begin{aligned}
r_{2,2} &= f_{0,0} \times m_{1,1} + f_{0,1} \times m_{1,2} + f_{0,2} \times m_{1,3} + f_{1,0} \times m_{2,1} + f_{1,1} \times m_{2,2} + f_{1,2} \times m_{2,3} + \\
&\quad + f_{2,0} \times m_{3,1} + f_{2,1} \times m_{3,2} + f_{2,2} \times m_{3,3} = \\
&= 6 \times 0,125 + 7 \times 0,125 + 8 \times 0,125 + 0 \times 0,125 + 1 \times 0,0 + 2 \times 0,125 + \\
&\quad + 4 \times 0,125 + 5 \times 0,125 + 6 \times 0,125 = 4 \quad (\text{tras el ajuste de } 4,75)
\end{aligned}$$

Para obtener esta expresión se ha utilizado una matriz de filtro cuyo elemento central tiene valor 0 y los 8 restantes, es decir, todos los pertenecientes al borde tienen valor 1/8.

En el caso de la implementación solicitada en este proyecto, el filtro a utilizar está formado por nueve coeficientes enteros que multiplican a los valores de los nueve píxeles que rodean (incluyéndolo) al que se está filtrando. Una vez que se ha hecho la suma de los productos del elemento del filtro por el valor del píxel, se divide el resultado entre la suma de los valores del filtro, excepto que esta última sea cero, en cuyo caso no se realiza el último paso. Esta forma de definir el filtro establece una limitación sobre los filtros que se pueden utilizar, pero eso no representa ningún problema a efectos prácticos para este proyecto. En el ejemplo de la Figura 1, la matriz de filtro estaría definida por el vector $MFiltro = \{1, 1, 1, 1, 0, 1, 1, 1, 1\}$.

Im_original ($m_{i,j}$)										Filtro F1 ($f_{i,j}$)		
1	2	3	4	5	6	7	.	.	.	$\left(\begin{array}{ccc} 0,125 & 0,125 & 0,125 \\ 0,125 & 0,0 & 0,125 \\ 0,125 & 0,125 & 0,125 \end{array} \right)$		
5	6	7	8	9	0	1	.	.	.			
9	0	1	2	3	4	5	.	.	.			
3	4	5	6	7	8	9	.	.	.			
7	8	9	0	1	2	3	.	.	.			
.			
Valor de $m_{2,2}=1$					Valor de $r_{2,2} = 4,75 \rightarrow 4$							

Figura 1. Aplicación de un filtro de imagen.

Según se señalaba anteriormente, el filtro de imagen presenta una modificación respecto al uso más frecuente de este tipo de filtros: consiste en que su aplicación será *recursiva*, de modo que hasta que no se cumpla alguna condición de finalización, se volverá a aplicar el mismo filtro. De hecho, se aplicará de nuevo siempre que se cumplan las condiciones siguientes:

- En la última aplicación del filtro y de acuerdo a cierta medida, que es específica de este proyecto y se definirá más adelante, la imagen resultante difiere en un cierto grado de la imagen original.
- El número de veces que se ha aplicado el filtro es inferior a un máximo predeterminado (se definirá más adelante).

En la descripción de la rutina correspondiente a la aplicación del filtro quedarán aclarados los aspectos concretos de implementación.

Estructura del proyecto

El proyecto estará compuesto por siete subrutinas que se relacionan tal como se indica en la Figura 2. Además, el alumno o grupo construirá un programa principal (PPAL en la figura) para cada una de las pruebas que sea necesario efectuar durante la implementación y depuración de las subrutinas del proyecto. Se ha desglosado el programa de filtrado en un número alto de subrutinas para facilitar al alumno su depuración, ya que así se enfrentará a fragmentos de código de tamaño manejable. Además, al tener el programa segmentado en varias partes, el corrector automático proporcionará información más precisa sobre las partes que se han implementado correctamente y las que necesitan corregirse.

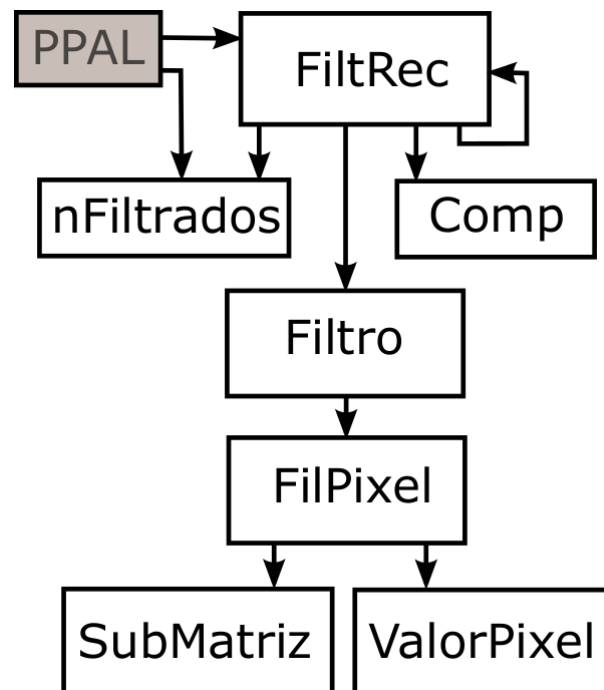


Figura 2. Jerarquía de las rutinas del proyecto.

Tipos de datos

En el proyecto se usan datos de diferentes tipos y tamaños:

Byte sin signo. Se usan para representar los píxeles de las imágenes.

Entero sin signo. Se usan para representar enteros positivos, por ejemplo M y N (el número de filas y de columnas de una imagen) así como las direcciones de memoria. Su longitud es 32 bits (4 bytes).

Entero con signo. Se usan para representar datos que pueden tomar valores enteros positivos o negativos, por ejemplo los coeficientes de la matriz de filtro. Su longitud es 4 bytes.

Programa Principal

El programa principal se encargará de inicializar la pila de usuario, almacenar en ella los parámetros que se deben pasar, e invocar a las distintas rutinas objetivo de este proyecto.

Los parámetros de las rutinas se pasarán siempre en la pila salvo que se especifique lo contrario. Los parámetros que se pueden representar mediante una palabra, 32 bits, se pasarán por valor. Los parámetros que ocupen más de 32 bits (vectores o matrices) se pasarán por dirección. El resultado se recogerá normalmente en el registro *r29*, salvo que se especifique de otro modo.

Número de filtrados

`NFiltrados = nFiltrados (oper)`

Parámetros:

- **oper:** Es un número entero que especifica la operación que debe realizar esta subrutina con la variable estática *nF*. Si el parámetro *oper* es 0, la operación consistirá en inicializar *nF*. Si el parámetro es distinto de cero, la operación consistirá en incrementar el valor de *nF*, limitado al máximo permitido, que se ha establecido en 12.

Valor de retorno:

- **NFiltrados:** La función devuelve un valor que representa el número de veces que se ha aplicado el filtro a la imagen original, o bien el valor -1 en caso de que ya se haya filtrado dicha imagen el número máximo de veces que está permitido hacerlo. El valor de retorno se devuelve en el registro *r29*.

Descripción:

La rutina `nFiltrados` está encargada de manejar la variable estática *nF*, siendo la única vía de acceso en el programa a dicha variable. No se debe acceder directamente desde ninguna parte del código a *nF*, variable que por definición estará ubicada obligatoriamente en la dirección 0 de la memoria simulada y será un entero sin signo de 32 bits.

Si el parámetro *oper* con el que se llama a esta función tiene valor 0, entonces la variable estática se inicializará a ese mismo valor ($nF = 0$). Por el contrario, si el parámetro es distinto de cero, la función realizada será la de incrementar la variable estática ($nF \leftarrow (nF + 1)$) y detectar si se ha alcanzado el número máximo de filtrados (por definición, 12), en cuyo caso se devolverá el valor -1 y en la variable *nF* quedará registrado el valor máximo, 12.

Filtro recursivo

Diferencia = FiltRec (ImagenIn, ImagenOut, MFiltro, NCambios)

Parámetros:

- **ImagenIn:** Es la matriz que contiene la imagen de entrada, a la que se ha de aplicar el filtro. Se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Es un parámetro de entrada que tiene tres campos:
 - El número de filas, de tipo entero (M).
 - El número de columnas, de tipo entero (N).
 - Los elementos almacenados por filas, cada uno de tipo byte sin signo (en total $M \times N$ bytes $\simeq M \times N / 4$ palabras).
- **ImagenOut:** Es la matriz que contiene la imagen de salida, a la que se habrá aplicado el filtro una o varias veces de forma recursiva. Se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Es un parámetro de salida que tiene tres campos:
 - El número de filas, de tipo entero (M).
 - El número de columnas, de tipo entero (N).
 - Los elementos almacenados por filas, cada uno de tipo byte sin signo (en total $M \times N$ bytes $\simeq M \times N / 4$ palabras).
- **MFiltro.** Es la matriz cuadrada que define el filtro que se ha de aplicar a la imagen. Es un parámetro de entrada que se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Define la posición de memoria en que se encuentra la especificación del filtro, formada por nueve elementos que definen los coeficientes de la matriz de filtro. Cada uno de estos nueve elementos es un entero con signo.
- **NCambios:** Es el valor mínimo de la diferencia entre la imagen original y la filtrada que determina la necesidad de realizar un nuevo filtrado (una nueva llamada recursiva). Es un parámetro de entrada de tipo entero, se pasa por valor y ocupa 4 bytes. La diferencia entre una imagen y otra se especifica en la descripción de la subrutina **Comp**, ya que coincide con su valor de retorno.

Valor de retorno:

- **Diferencia:** La función devuelve una medida de la diferencia entre las imágenes que se han pasado como parámetro en la última llamada a la subrutina. Esta diferencia es la proporcionada por la subrutina **Comp**. El valor de retorno es un entero sin signo que se devuelve en el registro *r29*.

Descripción:

La rutina **FiltRec** realiza el filtrado **recursivo** de una imagen. La imagen de entrada está definida por el primer parámetro de la subrutina, que especifica el número de filas y columnas y los bytes que representan cada uno de sus píxeles. La labor básica de esta subrutina consiste en aplicar una función de filtrado a cada uno de los píxeles de la imagen

(mediante la llamada a la subrutina **Filtro**) y comprobar si se ha alcanzado alguna de las condiciones de terminación de la recursividad, en cuyo caso se devuelve el control al llamante. La condición de salida de la recursividad es que se observe cualquiera de las siguientes situaciones:

- El número de veces que se ha aplicado el filtro ha alcanzado el máximo permitido, condición que vendrá determinada porque la llamada a la subrutina **nFiltrados** devuelva un valor negativo.
- En la última aplicación del filtro y de acuerdo a la medida proporcionada por la subrutina **Comp**, la diferencia entre la matriz de entrada y la que se obtiene tras llamar a la subrutina **Filtro** es menor que el valor especificado en el parámetro *NCambios*.

La implementación de esta subrutina **debe realizarse obligatoriamente mediante el algoritmo recursivo aquí descrito**. En caso de entregar una implementación no recursiva, el proyecto será evaluado como suspenso aún en el caso de que supere todas las pruebas del corrector automático.

El funcionamiento de la rutina será el descrito a continuación:

1. Llamará a la subrutina **Filtro**, que aplicará (una sola vez) el filtro definido por la matriz de coeficientes *MFiltro*. Para ello, **FiltRec** habrá preparado los parámetros de **Filtro**, que serán: la imagen original *ImagenIn*, la dirección de la imagen resultante *ImagenOut*, y la matriz de coeficientes de filtrado, *MFiltro*.
2. Calculará la diferencia entre la imagen de entrada y la filtrada, para decidir si el proceso recursivo debe continuar o finalizar. Para ello, llamará a la subrutina **Comp**, pasándole como parámetros las imágenes original *ImagenIn* y filtrada *ImagenOut*. El valor de retorno devuelto por **Comp** se mantendrá en el (registro *r29*) ya que coincide con el valor que debe retornar la subrutina **FiltRec**. Si dicho valor es menor que el especificado por el parámetro *NCambios*, se dará por terminado el proceso recursivo y la ejecución continuará en el paso 6 de este procedimiento.
3. Salvará en la pila el valor que contiene *r29*. Incrementará la variable estática *nF* que mantiene el número de veces que ya se ha pasado el filtro, lo que hará mediante una llamada a **nFiltrados** pasándole como parámetro un valor distinto de cero (por ejemplo, uno). Si el valor retornado por **nFiltrados** en *r29* es negativo, se abandonará el proceso recursivo (por requerir un número demasiado alto de aplicaciones del filtro) y, tras recuperar de la pila el valor de *r29*, la ejecución continuará en el paso 6 de este procedimiento.
4. Al no haberse alcanzado el final de la recursividad, reservará espacio en el marco de pila para almacenar temporalmente una copia *ImagenTMP* de la imagen filtrada *ImagenOut*, que en una nueva llamada recursiva pasará a ser la nueva imagen de entrada. Lógicamente se reservará el mismo espacio que ocupa la imagen sin filtrar, pero ajustado por exceso para que sea un múltiplo de 4 bytes. A continuación, copiará la imagen filtrada *ImagenOut* sobre la zona del marco de pila que se acaba de reservar *ImagenTMP*.

5. Al no haberse alcanzado el final de la recursividad, llamará a la propia subrutina **FiltRec**, con los siguientes parámetros: la copia de la imagen obtenida tras el último filtrado, *ImagenTMP*, la imagen de salida *ImagenOut*, la matriz de filtro *MFiltro*, y el valor máximo de la diferencia entre imágenes para que finalice el proceso recursivo, *NCambios*.
6. Devolverá el control al programa llamante manteniendo en *r29* el valor devuelto por **FiltRec**, en el caso general, o el obtenido en el paso 2, cuando se finaliza la recursión.

Filtro de imagen

Filtro (*Imagen*, *ImFiltrada*, *MFiltro*)

Parámetros:

- **Imagen:** Es la matriz que contiene la imagen de entrada a la que se ha de aplicar el filtro. Se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Es un parámetro de entrada que tiene tres campos:
 - El número de filas, de tipo entero (M).
 - El número de columnas, de tipo entero (N).
 - Los elementos almacenados por filas, cada uno de tipo byte sin signo (en total $M \times N$ bytes $\simeq M \times N / 4$ palabras).
- **ImFiltrada:** Es la matriz que contendrá el resultado de aplicar el filtro sobre la imagen de entrada. Se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Es un parámetro de salida que tiene tres campos:
 - El número de filas, de tipo entero (M).
 - El número de columnas, de tipo entero (N).
 - Los elementos almacenados por filas, cada uno de tipo byte sin signo ($M \times N$ bytes, $M \times N / 4$ palabras).
- **MFiltro.** Es la matriz cuadrada que define el filtro que se ha de aplicar a la imagen. Es un parámetro de entrada que se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Define la posición de memoria en que se encuentra la especificación del filtro, formada por nueve elementos que definen los coeficientes de la matriz de filtro. Cada uno de estos nueve elementos es un entero con signo.

Descripción:

La rutina **Filtro** aplica la máscara de filtrado definida por la matriz *MFiltro* a la imagen proporcionada como primer parámetro, *Imagen*, dejando el resultado en la imagen especificada como segundo parámetro *ImFiltrada*.

El funcionamiento de esta rutina será el siguiente:

1. Copiará las constantes que definen el número de filas *M* y el número de columnas *N* de la imagen original sobre la imagen filtrada *ImFiltrada*.

2. Desde la primera ($i = 0$) hasta la última fila ($i = (M - 1)$), de la matriz original, realizará las siguientes operaciones:

- a) Desde el primero ($j = 0$) al último ($j = (N - 1)$) píxel de la fila que se está procesando, se realizarán las siguientes operaciones:
 - Preparará los parámetros y realizará una llamada a la subrutina **FilPixel** para el elemento actual. Los parámetros que se proporcionan son los siguientes: la imagen original *Imagen*, el número de fila i , y de columna j , y el filtro, *MFiltro*.
 - Almacenará el valor de retorno recogido de la subrutina **FilPixel** en la posición que le corresponde (i, j) de la imagen filtrada *ImFiltrada*.

Filtro de un píxel

VPixel = **FilPixel** (*Imagen*, i , j , *MFiltro*)

Parámetros:

- **Imagen:** Es la matriz que contiene la imagen de entrada a uno de cuyos píxeles se ha de aplicar el filtro. Se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Es un parámetro de entrada que tiene tres campos:
 - El número de filas, de tipo entero (M).
 - El número de columnas, de tipo entero (N).
 - Los elementos almacenados por filas, cada uno de tipo byte sin signo (en total $M \times N$ bytes $\simeq M \times N / 4$ palabras).
- **i:** Es el número de fila (comprendido entre 0 y M-1) del píxel de la imagen proporcionada como primer parámetro *Imagen* al que se quiere aplicar la máscara definida por *MFiltro*. Es un parámetro de entrada que se pasa por valor.
- **j:** Es el número de columna (comprendido entre 0 y N-1) del píxel de la imagen proporcionada como primer parámetro *Imagen* al que se quiere aplicar la máscara definida por *MFiltro*. Es un parámetro de entrada que se pasa por valor.
- **MFiltro.** Es la matriz cuadrada que define el filtro que se ha de aplicar a la imagen. Es un parámetro de entrada que se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Define la posición de memoria en que se encuentra la especificación del filtro, formada por nueve elementos que definen los coeficientes de la matriz de filtro. Cada uno de estos nueve elementos es un entero con signo.

Valor de retorno:

- **VPixel:** La función devuelve el valor que se ha de asignar al píxel (i, j) de la imagen filtrada. El valor de retorno es un entero sin signo que se devuelve en el registro *r29*.

Descripción:

La rutina `FilPixel` aplica la máscara de filtrado definida por la matriz *MFiltro* al píxel seleccionado por los parámetros *i* y *j* de la imagen proporcionada como primer parámetro, *Imagen*. La rutina devuelve como resultado el valor equivalente al mismo píxel en la imagen filtrada. No será necesario comprobar que los valores de *i* y *j* facilitados como parámetros hacen referencia a un elemento válido de la imagen, sino que se supondrá que el programa o subrutina llamante solo proporcionará valores adecuados para dichos parámetros.

El funcionamiento de esta rutina será el siguiente:

1. Reservará espacio en el marco de pila para almacenar una submatriz cuadrada de tamaño 3×3 construida por la subrutina `SubMatriz` a partir del píxel que se está filtrando. Dado que la submatriz ocupará 9 bytes, el espacio que se reservará será de 3 palabras (12 bytes), ya que es el menor número de palabras en que se pueden almacenar los 9 bytes de la submatriz.
2. Llamará a la subrutina `SubMatriz`. Esta obtendrá y dejará almacenada en el espacio reservado en el paso anterior la submatriz 3×3 *SubImg* de la que tras aplicar el filtro definido por *MFiltro* se obtendrá el nuevo valor del píxel que se está filtrando. Para realizar esta llamada se habrán preparado sus parámetros: la imagen original *Imagen*, la zona de memoria en que quedará la submatriz resultado *SubImg* (zona que se reservó en el marco de pila en el paso anterior) y los valores de *i* y *j*.
3. Llamará a la subrutina `ValorPixel`. Esta obtendrá un valor numérico provisional para el píxel filtrado (*VP*), obtenido simplemente como el producto escalar de dos vectores.
4. Se calculará el *peso* del filtro, que no es más que la suma de sus coeficientes. En caso de que dicha suma sea cero, se sustituirá por el valor 1 (peso unitario).
5. A partir del valor *VP* retornado por `ValorPixel` y el *peso* obtenido en el paso anterior, se obtiene el valor correspondiente al píxel filtrado sin más que dividir *VP* entre el *peso* y ajustarlo a los límites establecidos para un píxel (entre 0 y 255).
6. Devolverá el control al programa llamante, dando como resultado en *r29* el valor obtenido en el paso anterior.

Extracción de Submatriz

`SubMatriz (Imagen, SubImg, i, j)`

Parámetros:

- **Imagen:** Es la matriz que contiene la imagen de la que se ha de extraer una submatriz 3×3 . Se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Es un parámetro de entrada que tiene tres campos:
 - El número de filas, de tipo entero (M).

- El número de columnas, de tipo entero (N).
- Los elementos almacenados por filas, cada uno de tipo byte sin signo (en total $M \times N$ bytes $\simeq M \times N / 4$ palabras).
- **SubImg:** Es la matriz de tamaño 3×3 en que la subrutina debe depositar la submatriz de la imagen de entrada que se determina tal como se especifica más adelante, en la descripción de esta subrutina. Se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Es un parámetro de salida que quedará relleno con los nueve valores (bytes sin signo) que forman la submatriz resultado.
- **i:** Es el número de fila (comprendido entre 0 y $M-1$) del píxel de la imagen proporcionada como primer parámetro *Imagen* que será el píxel central de la submatriz resultado. Es un parámetro de entrada que se pasa por valor.
- **j:** Es el número de columna (comprendido entre 0 y $N-1$) del píxel de la imagen proporcionada como primer parámetro *Imagen* que será el píxel central de la submatriz resultado. Es un parámetro de entrada que se pasa por valor.

Descripción:

La rutina **SubMatriz** obtiene una subimagen de tamaño 3×3 obtenida de la imagen de entrada *Imagen* sin más que copiar de la misma nueve valores de píxeles que se determinan tal como queda descrito en la explicación del funcionamiento de esta subrutina.

El funcionamiento de esta rutina será el siguiente:

1. Identificará si el píxel seleccionado, $I(i, j)$ (siendo I la imagen de entrada) pertenece al borde de la imagen. Siendo M el número de filas y N el número de columnas, el píxel $I(i, j)$ pertenecerá al borde en cualquiera de los siguientes casos: $i = 0$, $i = M - 1$, $j = 0$ o $j = N - 1$.
2. Si el píxel $I(i, j)$ pertenece al borde de la imagen, la submatriz resultado se rellenará con nueve valores idénticos al píxel $I(i, j)$ de la imagen de entrada.
3. Si el píxel $I(i, j)$ no pertenece al borde de la imagen, la submatriz resultado se rellenará con los siguientes nueve valores:

$$\begin{aligned} &I(i-1, j-1), I(i-1, j), I(i-1, j+1), \\ &I(i, j-1), I(i, j), I(i, j+1), \\ &I(i+1, j-1), I(i+1, j), I(i+1, j+1) \end{aligned}$$

Valor del píxel filtrado

`VPixel = ValorPixel(SubImg, MFiltro)`

Parámetros:

- **SubImg:** Es la matriz de tamaño 3×3 que contiene el conjunto de 9 valores (bytes sin signo) sobre los que se ha de aplicar el filtro especificado por el segundo parámetro. Es un parámetro de entrada que se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes.

- **MFiltro.** Es la matriz cuadrada que define el filtro que se ha de aplicar a la imagen. Es un parámetro de entrada que se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Define la posición de memoria en que se encuentra la especificación del filtro, formada por nueve elementos que definen los coeficientes de la matriz de filtro. Cada uno de estos nueve elementos es un entero con signo.

Valor de retorno:

- **VPixel:** La función devuelve en *r29* una aproximación al valor que se asignará al píxel seleccionado una vez aplicado el filtro. El valor de retorno es un entero que puede tener cualquier valor positivo o negativo, es decir, no tiene por qué cumplir con los requisitos para ser considerado un píxel válido.

Descripción:

La rutina `ValorPixel` aplica el filtro *MFiltro* que se pasa como segundo parámetro a la submatriz que se pasa en el primer parámetro. Dada la estructura de ambos parámetros, la aplicación del filtro se limita a realizar el producto escalar de *SubImg* por *MFiltro* considerados ambos como vectores de nueve elementos. De forma detallada, consiste en acumular sobre un registro los productos parciales de cada elemento de la submatriz por el correspondiente elemento del filtro, considerando en cada caso el formato de representación de dichos elementos (enteros con signo los del filtro, bytes sin signo los de la submatriz).

El funcionamiento de esta rutina será el siguiente:

1. Inicializará a 0 un acumulador entero de una palabra *Acc* (normalmente se utilizará un registro).
2. Asignará a un puntero la dirección del comienzo de la submatriz de entrada *SubImg*, es decir, la que apunta a su primer elemento y otro puntero a la dirección donde está almacenado el primero de los nueve elementos de la matriz de filtro.
3. Recorrerá en un bucle los nueve elementos de la matriz de filtro y los correspondientes de la *SubImg*, multiplicándolos entre sí y acumulando el resultado. En cada iteración de este bucle se efectuarán las siguientes operaciones:
 - a) Se leerá sobre un registro general el byte sin signo que determina el nivel de intensidad del píxel seleccionado en la submatriz. Con esta lectura, el registro contendrá el mismo valor pero representado como un entero positivo de 32 bits.
 - b) Se multiplicará el valor obtenido en el paso anterior por el correspondiente valor de la matriz de filtro, acumulando el resultado sobre *Acc*.
4. Devolverá el control al programa llamante, dando como resultado en *r29* el valor obtenido en el paso anterior.

Compara imágenes

Diferencia = Comp (Imagen1, Imagen2)

Parámetros:

- **Imagen1:** Es la matriz que contiene la primera de las imágenes que se han de comparar. Se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Es un parámetro de entrada que tiene tres campos:
 - El número de filas, de tipo entero (M).
 - El número de columnas, de tipo entero (N).
 - Los elementos almacenados por filas, cada uno de tipo byte sin signo (MxN bytes, MxN/4 palabras).
- **Imagen2:** Es la matriz que contiene la segunda de las imágenes que se han de comparar. Se pasa por dirección, por lo que ocupa 4 bytes. Es un parámetro de entrada que tiene tres campos con idéntica estructura que *Imagen1*.

Valor de retorno:

- **Diferencia:** La función devuelve una medida de la diferencia entre las dos imágenes que se han pasado como parámetro. Esta diferencia es la suma para todos los píxeles de los valores absolutos de la diferencia entre cada par de píxeles situados en la misma posición de *Imagen1* y *Imagen2*. El valor de retorno es un entero sin signo que se devuelve en el registro *r29*.

Descripción:

La rutina **Comp** recorre las dos imágenes a las que hacen referencia los parámetros y va acumulando el valor absoluto de la diferencia entre píxeles de una y otra imagen.

El funcionamiento de esta rutina será el siguiente:

1. Inicializará a 0 un acumulador de diferencias *Dif* (podrá alojarse en un registro).
2. Recorrerá los MxN elementos de cada matriz, sumando para cada uno de ellos al acumulador *Dif* el valor absoluto de la diferencia entre el píxel perteneciente a la primera imagen y el de la segunda.
3. Devolverá el control al programa llamante, dando como resultado en *r29* el valor del acumulador obtenido en el paso anterior.

Creación de una pila de usuario

Debido a que el 88110 no dispone de un registro de propósito específico para la gestión de la pila, se asignará como puntero de pila uno de los registros de propósito general. Se utilizará el registro **r30** como puntero de pila. Éste apuntará a la cima de la pila, es decir, a la palabra que ocupa la cabecera de la pila (donde estará la última información introducida) y ésta crecerá hacia direcciones de memoria decrecientes.

9996:	0x01
	0x02
	0x03
	0x04
10000:	x x x x
	x x x x
	x x x x
	x x x x

Figura 3. Operaciones PUSH y POP.

A modo de ejemplo se muestran las operaciones elementales a realizar sobre la pila: PUSH y POP (véase la Figura 3).

Supongamos que el registro **r30** contiene el valor 10000 (decimal) y el registro **r2** contiene el valor hexadecimal 0x04030201. La operación PUSH, que introduce este registro en la pila, se implementa con la siguiente secuencia de instrucciones:

```
subu r30,r30,4
st r2,r30,0
```

quedando $r30(SP) = 9996$ y la pila como se indica en la Figura 3.

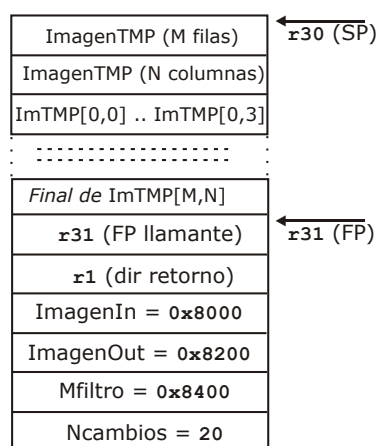
Supongamos que después de realizar la operación anterior se realiza una operación POP sobre la pila con el registro **r3** como operando. La secuencia de instrucciones resultante sería la siguiente:

```
ld r3,r30,0
addu r30,r30,4
```

quedando $r3 = 0x04030201$ y $r30(SP) = 10000$

Subrutinas anidadas, variables locales, paso de parámetros y uso de registros

Puesto que las instrucciones de salto con retorno que proporciona el 88110 (**jsr** y **bsr**) salvaguardan la dirección de retorno en el registro **r1**, hay que incluir un mecanismo que permita realizar llamadas anidadas a subrutinas. Por este motivo es necesario guardar el contenido de dicho registro en la pila. Este mecanismo sólo es estrictamente necesario cuando una subrutina realiza una llamada a otra, pero, para sistematizar la realización de este proyecto, se propone realizar siempre a la entrada de una subrutina la salvaguarda del registro **r1** en la pila mediante una operación PUSH.

Figura 4. Estado de la pila durante la ejecución de la rutina `FiltRec`.

El espacio asignado para variables locales se reserva en el marco de pila de la correspondiente rutina. Para construir dicho marco de pila basta con asignar a uno de los registros de la máquina el valor del puntero de pila **r30**, después de haber salvaguardado el valor que tuviera el registro que actúa como puntero al marco de pila del llamante. Para la realización del proyecto se utilizará el registro **r31**. Por tanto, las primeras instrucciones de una subrutina que desea activar un nuevo marco de pila serán las siguientes:

```
RUTINA:   subu r30,r30,4      ; Se realiza una operacion PUSH r1
           st r1,r30,0
           subu r30,r30,4      ; Se realiza una operacion PUSH r31
           st r31,r30,0
           addu r31,r30,r0     ; r31 <- r30
```

En este proyecto se utilizarán los dos métodos clásicos de paso de parámetros:

- **Paso por dirección:** Se pasa la dirección de memoria donde está contenido el valor del parámetro sobre el que la subrutina tiene que operar.
- **Paso por valor:** Se pasa el valor del parámetro sobre el que la subrutina tiene que operar.

El paso de parámetros a todas las subrutinas del proyecto se realizará utilizando la pila de la máquina salvo cuando se especifique de otro modo. El parámetro que queda en la cima de la pila es el primero de la lista de argumentos. Por ejemplo, para una invocación de la rutina `FiltRec` los parámetros en pila quedarían tal y como se especifica en la Figura 4, en la que se ilustra también la reserva de espacio en la pila que realiza `FiltRec` para almacenar una copia de la imagen filtrada. El comienzo de esta rutina quedaría como sigue:

```
FiltRec:
    PUSH (r1)          ; Se guarda la direccion de retorno
    PUSH (r31)         ; Se salva el FP del llamante
    addu r31,r30,r0     ; r31<-r30   Activación puntero de marco de pila
```

```
ld    r10, r31, 8 ; lee los parámetros de la subrutina
. . . . . ; . . . . .
```

En este proyecto todos los parámetros de salida se pasan por dirección. Esto implica que las subrutinas no pueden modificar ninguno de los datos que reciben en la pila y deben devolver el control al programa llamante dejando la pila en el mismo estado que tenía al comienzo de la subrutina.

Cada subrutina puede usar a su conveniencia todos los registros de propósito general, salvo *r1*, *r30* y *r31*; no pueden presumir que tengan un valor determinado; deben asignarles un valor inicial antes de usarlos como operandos de entrada; y no pueden usarlos para devolver al programa llamante ningún tipo de información, salvo *r29* y cuando así esté especificado en la descripción de la subrutina. Las subrutinas que llaman a una segunda subrutina deben salvar en la pila todos los datos que estén almacenados en registros y sean necesarios tras el retorno de dicha segunda subrutina, recuperando su valor de la pila antes de reanudar la ejecución.

Asignación de etiquetas y de memoria

El punto de entrada de cada una de las subrutinas deberá ir asociado a las etiquetas **nFiltrados**, **FiltRec**, **Filtro**, **FilPixel**, **SubMatriz**, **ValorPixel** y **Comp** (respetando el tipo de letra mayúsculas/minúsculas). Por ejemplo, la primera instrucción perteneciente a la subrutina **Comp** deberá ir precedida de esta etiqueta:

```
Comp: subu r30,r30,4
      .
      .
      .
```

El rango de direcciones **0x00007000 a la 0x00009000 se reservará para el programa corrector**, es decir, el alumno **no debe utilizar** dichas posiciones para almacenar código ni datos. Además, la pila se situará en las **posiciones altas de memoria** (por ejemplo, puede inicializarse el puntero de pila en la dirección **0x0000F000**).

Avisos importantes

Los proyectos que no se atengan a las siguientes normas se evaluarán como no aptos en la parte de implementación aunque superen la batería de pruebas establecida por el Departamento.

- Todas las subrutinas deberán finalizar dejando el puntero de pila con el mismo valor con el que se lo encontraron al principio de la subrutina (antes de ejecutar su primera instrucción).

- Cuando una subrutina requiera memoria de trabajo en la que almacenar temporalmente información, empleará **siempre** memoria de la pila y **nunca** variables definidas en direcciones absolutas.

- La implementación de la subrutina **FiltRec** debe realizarse obligatoriamente mediante el algoritmo recursivo descrito en este enunciado.

- La variable estática nF descrita en la subrutina **nFiltrados** se tratará exclusivamente desde dicha subrutina, no estando autorizada su consulta o modificación desde otra parte del código del proyecto.

Sugerencias y recomendaciones

- Las tareas de este proyecto incluyen la definición e implementación por parte de los alumnos de la batería de pruebas a emplear para verificar el funcionamiento correcto de las subrutinas del proyecto, ya que constituye una parte fundamental de cualquier desarrollo software. Debido a ello no se considera válido copiar dichas baterías de pruebas de unos grupos a otros. En caso de no respetar esta norma, el proyecto podrá ser calificado como suspenso.

- Para calcular el número entero múltiplo de 4 más pequeño pero igual o superior a un número dado, se pueden usar varios métodos sencillos y se considera válido utilizar cualquiera de ellos. Sin embargo, recomendamos evitar el uso de bucles que realicen más de cuatro iteraciones. Como sugerencia, tenga en cuenta que puede comprobar si un número cualquiera es múltiplo de 4 simplemente observando si sus dos bits menos significativos tienen valor cero. También puede hacerlo comparando el número correspondiente con el obtenido a partir de él mediante una división entera entre 4 seguida de una multiplicación por 4. Si ambos coinciden, el número era múltiplo de 4.

Ejemplos

A continuación se incluye un ejemplo de caso de prueba con los argumentos que se pasan a la subrutina `FiltRec` y las direcciones de memoria que se modifican.

En la página web se puede encontrar un documento con ejemplos de casos de prueba de todas las subrutinas del proyecto, que se pueden seguir como guía para la elaboración de juegos de ensayo más completos.

Todos los ejemplos se han descrito utilizando el formato de salida que ofrece el simulador del 88110. En este procesador el direccionamiento se hace a nivel de byte y se utiliza el formato *little-endian*. En consecuencia, cada una de las palabras representadas a continuación de la especificación de la dirección debe interpretarse como formada por 4 bytes con el orden que se muestra en el ejemplo siguiente:

Direcciones de memoria, tal como las representa el simulador:

```
60000      04050607      05010000
```

Direcciones de memoria, tal como se deben interpretar:

```
60000      04
60001      05
60002      06
60003      07
```

```
60004      05
60005      01
60006      00
60007      00
```

Valor de las palabras almacenadas en las posiciones 60000 y 60004, tal como la interpreta el procesador:

```
60000      0x07060504 = 117.835.012
60004      0x00000105 = 261
```

Caso 17. Llamada a FiltRec

Llama a 'FiltRec' pasándole una imagen no nula de 4x8 elementos y un filtro que sustituye cada elemento por la media de los que le rodean. El parámetro NCambios tiene valor 0, por lo que se detiene al alcanzar el máximo número de llamadas recursivas.

r30=36848 (0x8FF0)

Direcciones de memoria:

00000 00000000

36848 00800000 30800000 54800000 00000000

32768 04000000 08000000 FF0000FF FF0000FF

32784 FF0000FF FF0000FF FF0000FF FF0000FF

32800 FF0000FF FF0000FF

32816 01000000 01000000 01000000 01000000

32832 00000000 01000000 01000000 01000000

32848 01000000

32848 04000000 08000000 FF0000FF

32864 FF0000FF FF0000FF FF0000FF FF0000FF

32880 FF0000FF FF0000FF FF0000FF

Resultado:

r30=36848 (0x8FF0) r29=0 (0x00)

Direcciones de memoria

00000 0C000000

36848 00800000 30800000 54800000 00000000

32768 04000000 08000000 FF0000FF FF0000FF

32784 FF0000FF FF0000FF FF0000FF FF0000FF

32800 FF0000FF FF0000FF

32848 04000000 08000000 FF0000FF

32864 FF0000FF FF8F7795 95778FFF FF8F7795

32880 95778FFF FF0000FF FF0000FF

NORMAS DE PRESENTACIÓN Y EVALUACIÓN

Toda la información relativa a este proyecto se encuentra disponible en:

http://www.datsi.fi.upm.es/docencia/Estructura_09/Proyecto_Ensamblador

Esta página contiene una sección de anuncios/noticias relacionadas con el proyecto.

EVALUACIÓN 2017/2018

El proyecto consta de tres partes: código y memoria del proyecto (*código*), pruebas de funcionamiento (*pruebas*) y examen del proyecto (*examen*). Para superar el proyecto se deberá obtener la calificación de apto en cada una de las tres partes.

Para que un grupo supere la parte de pruebas será necesario que en la última corrección (o con anterioridad), el fichero entregado por el grupo pase todas las pruebas de las subrutinas `nFiltrados`, `Comp`, `ValorPixel` y `SubMatriz`, así como que el sistema de corrección detecte un máximo de dos pruebas fallidas de `FilPixel`, cuatro de `Filtro` y seis de `FiltRec`.

Por otra parte, el 25 % de la nota de *pruebas* se obtendrá al lograr, en las fechas indicadas más adelante, los hitos evaluables siguientes:

- A: Superar todas las pruebas establecidas para las subrutinas `nFiltrados` y `Comp` (10 % de la nota).
- B: Superar todas las pruebas establecidas para las subrutinas `nFiltrados`, `Comp`, `ValorPixel` y `SubMatriz` (15 % de la nota).

El 75 % restante se obtendrá a partir del resultado obtenido en la última corrección, de modo que se obtendrá la calificación máxima si se superan todas las pruebas evaluables y además se han superado con éxito y en las fechas establecidas los dos hitos evaluables.

La nota de la parte de pruebas representará un 70 % de la calificación del proyecto en caso de que se cumplan los requisitos establecidos para superar la parte de código-memoria, mientras que el examen del proyecto (individual) representará el 30 % restante.

CONVOCATORIA DE FEBRERO 2018

El plazo de entrega del proyecto estará abierto desde el viernes día **20 de octubre** hasta el viernes **día 17 de noviembre de 2017** en que se realizará la corrección definitiva. A partir del día 24 de noviembre el sistema estará configurado de modo que permita entregar únicamente la memoria del proyecto. El plazo de entrega para dicha memoria finalizará el jueves 30 de noviembre a las 20:00.

Cada grupo podrá disponer de la primera y última de las correcciones, que se realizarán los días **23 de octubre** y **17 de noviembre**, así como las correcciones en que se comprobará si se superan los “hitos evaluables”. Estas últimas tendrán lugar los días 27 de octubre (subrutinas `nFiltrados` y `Comp`) y 6 de noviembre (subrutinas `ValorPixel` y `SubMatriz`). Además, podrá pasar correcciones un máximo de **cuatro** veces en las planificadas para los días 24 a 26, 30 y 31 de octubre, y 2, 3, 7 a 10 y 13 a 16 de noviembre.

Todas las correcciones se realizarán a partir de las 21:00. Para solicitar una corrección bastará con entregar correctamente los ficheros del proyecto antes de dicha hora límite.

El **examen del proyecto** está planificado para el miércoles día 22 de noviembre a las 14:00 (dentro del horario habilitado por Jefatura de Estudios para evaluación).

Una vez cerrado este período de corrección y publicadas las calificaciones del examen del proyecto, se habilitará una última entrega para grupos que no hayan superado los

criterios establecidos para aprobar el proyecto pero cumplan los requisitos que en ese momento se publiquen en la Web del proyecto respecto a haber superado un mínimo número de pruebas. Además, el mismo día del examen final de la asignatura (martes 23 de enero de 2018) se realizará un examen para los alumnos que mediante esta entrega extraordinaria hayan superado los requisitos establecidos para superar la parte de pruebas del proyecto y para aquellos que habiéndola superado previamente hubieran suspendido el examen del proyecto pero hubieran alcanzado un mínimo (que igualmente se publicará) en su calificación.

CONVOCATORIA EXTRAORDINARIA DE JULIO 2018

Todos los alumnos que se presenten a esta convocatoria del proyecto deberán realizar la **entrega completa de los ficheros del proyecto**, independientemente de que se hayan podido presentar en la convocatoria de febrero.

El plazo de entrega del proyecto estará abierto desde el lunes día **4 de junio** hasta el lunes **día 25 de junio de 2018** en que se realizará la corrección definitiva. A partir del día 26 de junio el sistema estará configurado de modo que permita entregar únicamente la memoria del proyecto. El plazo de entrega para dicha memoria finalizará el lunes 2 de julio a las 20:00.

Cada grupo podrá disponer de la primera y última de las correcciones, que se realizarán los días **4 y 25 de junio**, así como la corrección en que se comprobará si se superan los “hitos evaluables”, que tendrá lugar el **día 11 de junio** (deberá pasar correctamente todas las pruebas de las subrutinas **nFiltrados**, **Comp**, **ValorPixel** y **SubMatriz**).

Además, podrá pasar correcciones un máximo de **cuatro** veces en las planificadas para los días 5 a 8, 12 a 15 y 18 a 22 de junio.

Todas las correcciones se realizarán a partir de las 21:00. Para solicitar una corrección bastará con entregar correctamente los ficheros del proyecto antes de dicha hora límite.

El **examen del proyecto** se realizará el mismo día del examen extraordinario de teoría (miércoles 4 de julio). La hora de comienzo se anunciará en la Web de la asignatura.

TODAS LAS CONVOCATORIAS

La última entrega del proyecto no tiene carácter *obligatorio*. Es decir, una vez que los ficheros entregados por un grupo superan todas las pruebas del proyecto, no es necesario que el grupo realice una nueva entrega para la corrección del último día. En caso de no haber entregado la versión definitiva del fichero que contiene la memoria del proyecto, se podrá entregar en los días siguientes al de la última corrección (consulte las fechas concretas en el apartado de cada convocatoria o en la Web del proyecto).

Salvo que se indique lo contrario en la Web de la asignatura, durante el examen del proyecto se permitirá utilizar una copia en papel de los **documentos originales** (sin anotaciones) que facilita el Departamento: enunciado del proyecto y manual del 88110. Por ello se recomienda que cada alumno disponga de su propia copia de estos documentos.

Durante la realización del examen o en los días previos se indicará si se permite el uso de calculadora, que en cualquier caso se referiría a un modelo básico, no programable. No se permite el uso de teléfonos móviles ni otros dispositivos con capacidad de almacenamiento y/o conexión remota.

TUTORÍAS DEL PROYECTO

Las preguntas relacionadas con este proyecto se atenderán por correo electrónico en la dirección (**pr_ensamblador@datsi.fi.upm.es**) y personalmente en los despachos 4105 y/o 4106. El horario de atención personal a los alumnos para cuestiones relacionadas con este proyecto es el indicado en la web del Departamento para los profesores encargados del proyecto durante el presente curso académico (José L. Pedraza, Manuel M. Nieto):

<http://www.datsi.fi.upm.es/docencia/tutorias.html>

ENTREGA DEL PROYECTO

La entrega se compone de:

1. Una **memoria**, en formato DIN-A4, en cuya portada deberá figurar claramente el nombre y apellidos de los **autores** del proyecto, identificador del **grupo de alumnos** (el mismo que emplean para realizar las entregas y consultas) y el nombre de la asignatura.

Dicha memoria se entregará en formato electrónico, como un fichero PDF, mediante el sistema de entregas. Contendrá al menos los siguientes apartados:

- Histórico del desarrollo de las rutinas, con fechas, avances y dificultades encontradas, especificando el trabajo que realiza cada miembro del grupo o si dicho trabajo es común. Se detallará en este apartado el número total de horas invertidas en el proyecto por cada miembro del grupo, así como la relación de visitas realizadas a los profesores del proyecto.
- Descripción resumida del juego de ensayo (conjunto de casos de prueba) que el grupo haya diseñado y utilizado para probar el correcto funcionamiento del proyecto.
- Observaciones finales y comentarios personales de este proyecto, entre los que se debe incluir una descripción de las principales dificultades surgidas para su realización.

NOTA: Esta memoria no debe incluir el listado en ensamblador del código generado por el grupo, por lo que sí será necesario que todas las subrutinas se encuentren adecuadamente comentadas en el propio fichero que se entrega para su corrección automática (el descrito en el siguiente punto, *filtror.ens*), ya que dicho fichero será consultado en el proceso de evaluación del proyecto.

2. La entrega de los ficheros que contienen el proyecto. Será obligatorio entregar los siguientes ficheros:

- **autores:** Es un fichero ASCII que deberá contener los apellidos, nombre, número de matrícula, DNI y dirección de correo electrónico de los autores del proyecto. El proyecto se realizará individualmente o en grupos de **dos alumnos**. Cada línea de este fichero contendrá los datos de uno de los autores de acuerdo al siguiente formato:

Nº Matrícula; DNI ; apellido apellido, nombre; correo_electrónico

El número de matrícula que se debe indicar en el fichero es el que **asigna la secretaría de la Facultad** (por ejemplo 990999) y no el que se utiliza como identificador para abrir cuentas en el Centro de Cálculo (por ejemplo a990999). La dirección de correo electrónico deberá ser una dirección válida que el alumno consulte frecuentemente. Se recomienda utilizar la dirección oficial asignada al alumno por la UPM o por la FI, aunque se admiten otras direcciones personales.

- **filtror.ens**: Contendrá las subrutinas que componen el proyecto junto con un programa principal que se haya utilizado para su depuración.
- **memoria.pdf**: Será un fichero en formato PDF que contenga la memoria del proyecto. En las entregas previas a la definitiva, el contenido del fichero **memoria.pdf** podrá limitarse a la identificación de los componentes del grupo que realiza el proyecto.

IMPORTANTE: Antes de efectuar cada entrega del proyecto se recomienda realizar el ensamblado del fichero **filtror.ens** asegurando que no genera ningún error, así como ejecutar el código del proyecto con varios casos de prueba. De este modo minimizará la probabilidad de malgastar alguna de las correcciones disponibles.

FORMA DE ENTREGA DE LOS FICHEROS

Los ficheros del proyecto se pueden entregar desde **batman.fi.upm.es** mediante un programa de entrega específico ("**ent_88k**"), desde la red de PCs del Centro de Cálculo mediante un programa disponible a través de **g:\datsi\entregas\ent_88k** o bien mediante el entregador Web disponible en la dirección:

<http://www.datsi.fi.upm.es/Practicas>

Se recomienda el uso de esta última opción, que puede utilizar mediante cualquiera de los navegadores convencionales.

En cualquiera de los casos, e independientemente del método de entrega que utilice, recuerde que la información de su proyecto no debe compartirla con otros alumnos o grupos, así como que debe evitar que puedan obtenerla por cualquier método, ya que en caso contrario su trabajo podría verse involucrado en un caso de COPIA, cuyas consecuencias están descritas en las normas de la asignatura. Por ello le recomendamos que siempre que trabaje en equipos de la Escuela o, en general, en cualquier equipo al que puedan acceder directa o indirectamente otros alumnos, lo haga siempre manteniendo los ficheros del proyecto en dispositivos privados, (extraíbles), evitando así dejar copias temporales en lugares accesibles por otros grupos.