

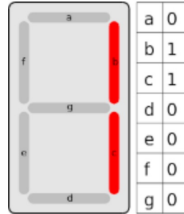
- Un processore z64 gestisce il display che indica la **MARCIA** attualmente ingranata in una motocicletta.

Il processore riceve dalla periferica CAMBIO una richiesta di interruzione ogni volta che il guidatore cambia la marcia. Essendo il cambio sequenziale, il processore deve recuperare dal dispositivo CAMBIO l'informazione se il guidatore sta scalando la marcia verso l'alto o verso il basso, leggendo il valore di un opportuno registro di interfaccia.

Il dispositivo **MARCIA** è equipaggiato con un display a sette segmenti. I valori che possono essere mostrati sono i seguenti:



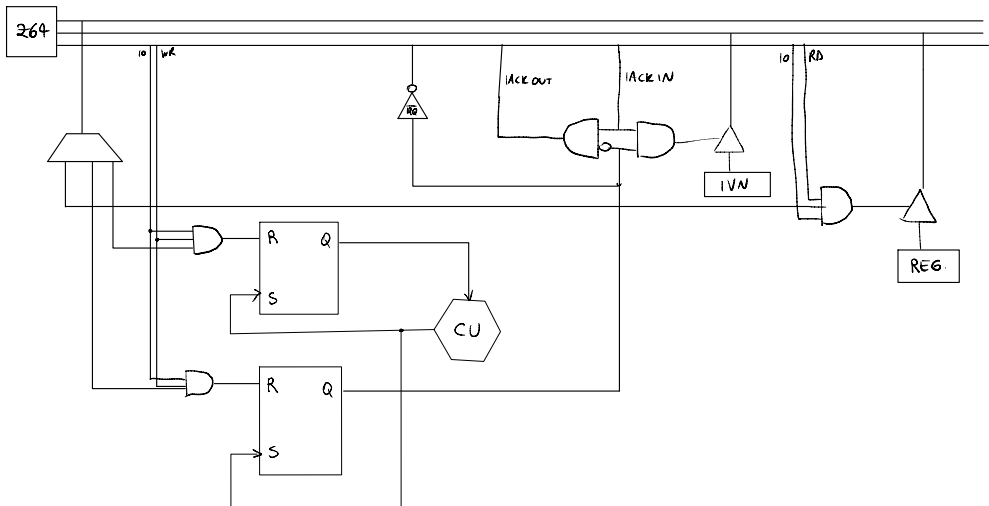
dove il primo simbolo (n) indica che la moto è a folle. Il dispositivo **MARCTA** utilizza parole di 7 bit per determinare quali segmenti del led devono essere accesi. Ciascun bit rappresenta lo stato di uno dei segmenti (0 = spento, 1 = acceso), secondo lo schema seguente, dove **a** è il bit meno significativo:



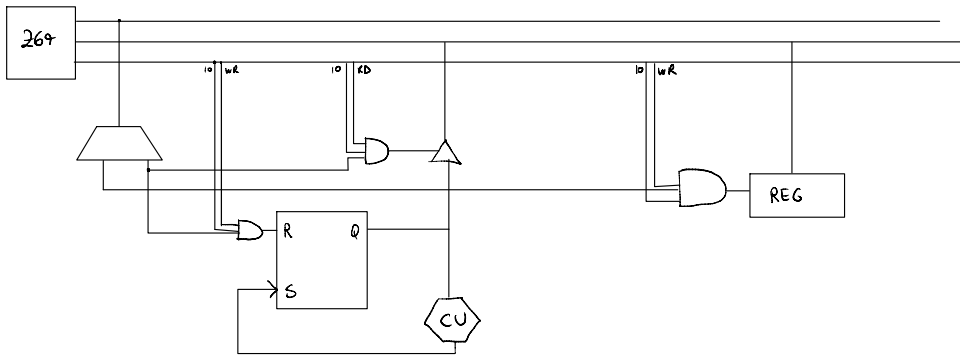
Realizzare:

- Le interfacce dei dispositivi CAMBIO e MARCIA
- Tutto codice necessario al funzionamento del sistema.

INTERFACCIA CAMBIO



INTERFACCIA MARCIA



Decido di usare un vettore per mantenere le coordinate della mace:

7 = 1010100 = 84
 1 = 0000110 = 6
 2 = 1011011 = 31
 3 = 1111001 = 79
 4 = 0110011 = 102
 5 = 1011011 = 103

CODICE

```
.data
.equ CAMBIO_status, 0x0
.equ CAMBIO_irq, 0x1
.equ CAMBIO_reg, 0x2
.equ MARCIA_status, 0x3
.equ MARCIA_reg, 0x4
array: .byte 84, 6, 103, 121, 51, 91
current: .byte 0
```

```
.text
main:
sti
.stampa:
outb %al, $MARCIA_STATUS
movb current, %rax
movb array(%rax, 1), %al
outb %al, $MARCIA_reg
.bw1:
inb $MARCIA_status, %al
btb $0, %al
jnc .bw1

outb %al, $CAMBIO_status
hlt
jmp .stampa
```

```
.driver 1
push %rax
inb $CAMBIO_reg, %al
outb %al, $CAMBIO_irq
sti
cmpl $1, %al
ja .aumenta
cmpl $0, current
ja .nulla
subl $1, current
jmp .nulla
.aumenta:
cmpl $5, current
ja .nulla
addl $1, current
.fine
.nulla:
pop %rax
iret
```