Pertama, memasukkan definisi dari tipe prosesor yang digunakan dengan directive “.include”. Nilai yang dipakai adalah “m8515def.inc” karena kita memakai AVR tipe ATMega8515. Selanjutnya, terdapat directive “.def” untuk mendefinisikan register r2 dengan sebuah nama, yaitu result.

Masuk pada fungsi pertama dengan label “main”. Pada fungsi tersebut, ada fungsi “ldi” untuk memasukkan nilai immediate pada suatu register. Nilai immediate tersebut adalah base address dari label “SOMETHING” dikali 2. Perkalian digunakan agar nantinya kita bisa mengakses nilai per byte. Karena address yang dihasilkan dari operasi perkalian memiliki panjang 2 bytes dan satu register hanya bisa menampung data 1 byte, maka kita butuh 2 register. Register yang dipakai adalah register pointer Z karena bisa mengakses program memory.

Fungsi kedua adalah “loop”. Program akan mengambil nilai dari program memory dengan address yang tersimpan dari register pointer Z (mengandung ZL dan ZH) menggunakan fungsi “lpm”. Setelah itu, nilai tersebut tersimpan di r0 dan dicek apakah bernilai 0 dengan fungsi “tst”. Fungsi “breq” menandakan jika kondisi di atas(pengecekan nilai 0) terpenuhi maka akan berpindah ke fungsi dengan label “stop”. Jika tidak, maka nilai dari r0 akan disalin ke r16

Fungsi ketiga adalah “funct1”. Program akan membandingkan nilai dari r16 dengan 5. Fungsi “brlt” mengecek apakah nilai r16 kurang dari 5. Jika benar, maka program berpindah ke fungsi dengan label “funct2”. Jika tidak, maka nilai r16 dikurang dengan immediate 5 menggunakan fungsi “subi” dan kembali ke fungsi “funct1”. Fungsi “funct1” dapat dikatakan sebagai fungsi untuk mencari sisa pembagian(modulo) dengan immediate 5.

Fungsi keempat adalah “funct2”. Program akan menambahkan r1 dengan nilai dari r16 yang mengandung modulo 5. Setelah itu, nilai dari register ZL ditambah 1 untuk meningkatkan counter sehingga bisa mengakses nilai berikutnya pada program memory. Program kemudian berpindah ke fungsi dengan label “loop”.

Terakhir, fungsi “stop” berisi perintah untuk menyalin nilai r16 ke variabel result yang sebenarnya merupakan pendefinisian dari r2. Program lanjut ke fungsi “forever” untuk melakukan infinity looping yang menandakan berhentinya program.