

Manual Técnico Practica 4 (17 Octubre 2018)

Lima Ramirez, Juan Jose 201503738

Resumen— La presente documentación es un manual técnico donde se explica el código utilizado para la practica Cuatro

I. INTRODUCCIÓN

II. ENSAMBLADOR UTILIZADO MASM

El Microsoft Macro Assembler (MASM) es un ensamblador para la familia x86 de microprocesadores. Fue producido originalmente por Microsoft para el trabajo de desarrollo en su sistema operativo MS-DOS, y fue durante cierto tiempo el ensamblador más popular disponible para ese sistema operativo. El MASM soportó una amplia variedad de facilidades para macros y programación estructurada, incluyendo construcciones de alto nivel para bucles, llamadas a procedimientos y alternación (por lo tanto, MASM es un ejemplo de un ensamblador de alto nivel). Versiones posteriores agregaron la capacidad de producir programas para los sistemas operativos Windows. MASM es una de las pocas herramientas de desarrollo de Microsoft para las cuales no había versiones separadas de 16 bits y 32 bits.

CODIGO RELEVANTE:

Imprimir: Durante la realización de la práctica se utilizaron varios macros, el más utilizado sería el macro llamado Imprimir a el cual se le envía como parámetro una cadena a imprimir, se manda al registro AX el @data que representa que se va a escribir una cadena, con el mnemónico mov ah,09 se le indica a la interrupción 21H que se iniciara una impresión de cadena en pantalla y al registro DX se le envía la dirección donde se almacena la cadena a imprimir

```
Imprimir macro cadena
    push ax
    push dx
    mov ax,@data
    mov ds,ax
    mov ah,09
    mov dx,offset cadena
    int 21h
    pop dx
    pop ax
endm
```

Macros para el manejo de archivos

```
AbrirArchivo macro Path,H
    lea dx,Path           ;Obtiene la direccion en memoria de ruta
    mov ah,3dh
    mov al,0eh
    int 21h
    mov H,ax
    jc Error
endm

LeerArchivo macro Tam,DataB,H
    mov ah,3fh
    mov bx,H
    mov cx,Tam
    lea dx,DataB
    int 21h
    jc Error
endm

CrearFichero macro ruta,handle
    lea dx,ruta
    mov ah,3ch
    mov cx,00h
    mov handle,ax
    jc Error
endm

EscribirFichero macro numbytes,databuffer,handle
    mov ah,4bh
    mov bx,handle
    mov cx,numbytes
    lea dx,databuffer
    int 21h
    jc Error
endm

cerrar macro handle
    mov ah,3eh
    mov bx,handle
    int 21h
    jc Error
endm
```

En estos macros se maneja una variable , que es un número que representa de manera única a un archivo para poder ser manejado de una manera más accesible. Para entrar más a detalle acerca de los valores que reciben las interrupciones para poder realizar el manejo de archivos consultar la siguiente página donde se documenta que valores devuelve y pide cada función dada en el registro alto de AX.

MACROS Nube:

En este macros se pinta el obstáculo Aéreo, a este macros se le envía la posición en x, así como el color que deseamos pintar los pixeles de dicho obstáculo, Este macros deja puntos fijos los cuales forman la figura del obstáculo y se hace uso de la posición x para crear así un desfase

```

58  nude macro posx,color
59      ;160 pos max y
60      mov ax,posx
61      add ax,3
62      mov bx,ax
63      add bx,17
64      PintarHorizontal ax,bx,160,color
65      mov ax,posx
66      add ax,2
67      PUNTO ax,159,color
68      mov ax,posx
69      add ax,21
70      PUNTO ax,159,color
71      mov ax,posx
72      add ax,1
73      PUNTO ax,158,color
74      mov ax,posx
75      add ax,22
76      PUNTO ax,158,color
77      mov ax,posx
78      PintarRango ax,155,157,color
79      mov ax,posx
80      add ax,23
81      PintarRango ax,155,157,color
82      mov ax,posx
83      add ax,1
84      PUNTO ax,154,color
85      mov ax,posx
86      add ax,22
87      PUNTO ax,154,color
88      mov ax,posx

```

Macros Punto y Pintar rango:

El macro punto es utilizado para pintar un punto en la pantalla del color que se le envié, para eso necesita una posición en x, en y, por ultimo el color que queremos pintar dicho pixel

El macro pintar Rango es utilizado para crear una línea Vertical de pixeles, en este macro se hace un for que va pintando pixel por pixel en x,y

```

PUNTO MACRO x,y,color
    MOV CX,x
    MOV AH,0CH
    MOV AL,color ;Color
    MOV BH,0
    MOV DX,y
    INT 10H
ENDM

PintarRango macro x,y,yf,color
    local R1,fnPR
    xor cx,cx
    xor dx,dx
    mov cx,x
    mov dx,y
    R1:
        cmp dx,yf
        jg fnPR
        PUNTO cx,dx,color
        add dx,1
        jmp R1
    fnPR:
        xor ax,ax
        xor bx,bx
        xor cx,cx
        xor dx,dx
endm

```

INTERRUPCIONES UTILIZADAS:

INT21H:

La mayoría de los servicios o funciones del sistema operativo MS-DOS se obtienen a través de la interrupción software 21H. Es por esto por lo que se le denomina DOS-API: DOSAPPLICATION-PROGRAM-INTERFACE La INT 21H está compuesta por un grupo de funciones. Cuando se accede a la INT 21H, hay que indicar el número de función que queremos ejecutar. La llamada a la INT 21H se realizará como sigue:

- Introducimos en (AH) el número de función a la que deseamos acceder.
- En caso de que deseemos acceder a una sub-función dentro de una función, debemos indicarlo introduciendo en (AL) el número de esa sub-función.

- Llamar a la INT 21H.

MODO DE VIDEO UTILIZADO:

INT10H:

Selecciona y activa el modo de vídeo especificado. A no ser que se utilice el truco que se indica a continuación, al llamar a esta función, se borra la pantalla. Pero se borra el contenido de pantalla. Por suerte hay una especie de 'truco' para evitar este borrado automático de la pantalla. Consiste en poner con valor 1 el bit 7 del registro AL (que contiene el modo de vídeo) en la llamada a la función.

Así por ejemplo, si queremos cambiar a modo 13h, y queremos que se pierda el contenido que hubiera en la pantalla en este modo, en vez de introducir en AL el número 13h (00010011b), introduciríamos el número 93h (10010011b).

La llamada a la INT 10H se realizará como sigue:

- Introducimos en (AH) 00h.
- En al introducimos el modo de video a utilizar
- Llamar a la INT 10H.
- Para esta práctica se utilizó el modo 13h

Referencias

- [1] <http://moisesrbb.tripod.com/unidad4.htm#unidad422http://www.youtube.com/watch?v=FtdzzVxbxWA>
- [2] http://ict.udlap.mx/people/oleg/docencia/ASSEMBLER/asm_interrup_21.html
- [3] http://ict.udlap.mx/people/oleg/docencia/Assembler/asm_interrup_10.htmlhttps://programarfácil.com/tutoriales/fragmentos/servomotor-con-arduino/
- [4] http://ict.udlap.mx/people/oleg/docencia/ASSEMBLER/asm_interrup_21.htmlhttps://www.youtube.com/watch?v=vBcyhk_cUDE
- [5] Código Subido a classroom como ejemplo por nuestro auxiliar