

PRACTICA 1

Subrutinas y pasaje de parámetros

Objetivos: Comprender la utilidad de las subrutinas y la comunicación con el programa principal a través de una pila. Escribir programas en el lenguaje assembly del simulador MSX88. Ejecutarlos y verificar los resultados, analizando el flujo de información entre los distintos componentes del sistema.

- 1) * **Repaso de uso de la pila** Si el registro SP vale 8000h al comenzar el programa, indicar el valor del registro SP **luego de ejecutar** cada una de las instrucciones de la tabla, **en el orden en que aparecen**. Indicar, de la misma forma, los valores de los registros AX y BX.

	Instrucción	Valor del registro SP	AX	BX
1	mov ax,5			
2	mov bx,3			
3	push ax			
4	push ax			
5	push bx			
6	pop bx			
7	pop bx			
8	pop ax			

- 2) * **Llamadas a subrutinas y la pila** Si el registro SP vale 8000h al comenzar el programa, indicar el valor del registro SP **luego** de ejecutar cada instrucción. Considerar que el programa comienza a ejecutarse con el IP en la dirección 2000h, es decir que la primera instrucción que se ejecuta es la de la línea 5 (push ax).

Nota: Las sentencias ORG y END no son instrucciones sino indicaciones al compilador, por lo tanto no se ejecutan.

#	Instrucción	Valor del registro SP
1	org 3000h	-----
2	rutina: mov bx,3	
3	ret	
4	org 2000h	-----
5	push ax	
6	call rutina	
7	pop bx	
8	hlt	
9	end	-----

- 3) * **Llamadas a subrutinas y dirección de retorno**

- Si el registro SP vale 8000h al comenzar el programa, **indicar el contenido de la pila luego** de ejecutar cada instrucción. Si el contenido es desconocido/basura, indicarlo con el símbolo ?. Considerar que el programa comienza a ejecutarse con el IP en la dirección 2000h, es decir que la primera instrucción que se ejecuta es la

de la línea 5 (call rut). Se provee la ubicación de las instrucciones en memoria, para poder determinar la dirección de retorno de la rutina.

Nota: Las sentencias ORG y END no son instrucciones sino indicaciones al compilador, por lo tanto no se ejecutan ni tienen ubicación en memoria.

2. Explicar detalladamente:

- Las acciones que tienen lugar al ejecutarse la instrucción call rut
- Las acciones que tienen lugar al ejecutarse la instrucción ret

```

org 3000h
rut: mov bx,3      ; Dirección 3000h
    ret           ; Dirección 3002h

```

```

org 2000h
call rut      ; Dirección 2000h
add cx,5      ; Dirección 2002h
call rut      ; Dirección 2004h
hlt           ; Dirección 2006h
end

```

4) * **Tipos de Pasajes de Parámetros** Indicar con un tilde, para los siguientes ejemplos, si el pasaje del parámetro es por registro o pila, y por valor o referencia;

	Código	Registro	Pila	Valor	Referencia
a)	mov ax,5 call subrutina				
b)	mov dx, offset A call subrutina				
c)	mov bx, 5 push bx call subrutina pop bx				
d)	mov cx, offset A push cx call subrutina pop cx				
e)	mov dl, 5 call subrutina				
f)	call subrutina mov A, dx				

5) **Cálculo de A+B-C. Pasaje de parámetros a través de registros.**

En este ejercicio, programarás tus primeras subrutinas. Las subrutinas recibirán tres parámetros A, B y C, y realizarán un cálculo muy simple, A+B-C, cuyo resultado deben retornar. Si bien en general no tendría sentido escribir una subrutina para una cuenta tan simple que puede implementarse con dos instrucciones, esta simplificación permite concentrarse en los aspectos del pasaje de parámetros.

- Escribir un programa que dados los valores etiquetados como A, B y C y almacenados en la memoria de datos, calcule A+B-C y guarde el resultado en la memoria con etiqueta D, **sin utilizar subrutinas**.
- Escribir un programa como en a) pero ahora el cálculo y el almacenamiento del resultado debe realizarse en una subrutina llamada calculo, sin recibir ni devolver parámetros, es decir, utilizando A, B, C y D como variables globales. Si bien esta técnica no está recomendada, en ejercicio sirve para ver sus diferencias con el uso de parámetros.
- Volver a escribir el programa, pero ahora con una subrutina que reciba A, B y C por valor a través de los registros AX, BX y CX, calcule AX+BX-CX, y devuelva el resultado por valor en el registro DX. El programa principal debe llamar a la subrutina y luego guardar el resultado en la memoria con etiqueta D
- Si tuviera que realizar el cálculo dos veces con números distintos, por ejemplo, unos guardados en variables A1, B1, C1 y otros guardados en variables A2, B2, C2, ¿podrían reutilizarse las subrutinas del inciso b) sin modificarse? ¿y las del inciso c)?

```

;Memoria de Datos
    org 1000h
    A   DW 5h
    B   DW 6h
    C   DW 2h
    D   DW ?
;Memoria de programa
    org 2000h
    ...    ; COMPLETAR
end

```

6) * Multiplicación de números sin signo. Pasaje de parámetros a través de registros.

El simulador no posee una instrucción para multiplicar números. Escribir un programa para multiplicar los números NUM1 y NUM2, y guardar el resultado en la variable RES

- Sin hacer llamados a subrutinas, resolviendo el problema desde el programa principal;
- Llamando a una subrutina MUL para efectuar la operación, pasando los parámetros por **valor** desde el programa principal a través de **registros** y devolviendo el resultado a través de un **registro** por **valor**.
- Llamando a una subrutina MUL, pasando los parámetros por **referencia** desde el programa principal a través de registros, y devolviendo el resultado a través de un **registro** por **valor**.

7) Multiplicación de números sin signo. Pasaje de parámetros a través de Pila.

El programa de abajo utiliza una subrutina para multiplicar dos números, pasando los parámetros por valor para NUM1 y NUM2, y por referencia (RES), en ambos casos a través de la **pila**. Analizar su contenido y contestar.

- ¿Cuál es el modo de direccionamiento de la instrucción MOV AX, [BX]? ¿Qué se copia en el registro AX en este caso?
- ¿Qué función cumple el registro temporal **ri** que aparece al ejecutarse una instrucción como la anterior?
- ¿Qué se guarda en AX al ejecutarse MOV AX, OFFSET RES?
- ¿Cómo se pasa la variable RES a la pila, por valor o por referencia? ¿Qué ventaja tiene esto?
- ¿Cómo trabajan las instrucciones PUSH y POP?

Observaciones:

- Los contenidos de los registros AX, BX, CX y DX antes y después de ejecutarse la subrutina son iguales, dado que al comienzo se almacenan en la pila para poder utilizarlos sin perder la información que contenían antes del llamado. Al finalizar la subrutina, los contenidos de estos registros son restablecidos desde la pila.
- El programa sólo puede aplicarse al producto de dos números mayores que cero.

<pre> MUL: ORG 3000H ; Subrutina MUL PUSH BX ; preservar registros PUSH CX PUSH AX PUSH DX MOV BX, SP ADD BX, 12 ; corrección por el IP(2), ; RES(2) y los 4 registros(8) MOV CX, [BX] ; cx = num2 ADD BX, 2 ; bx apunta a num1 MOV AX, [BX] ; ax = num1 SUB BX, 4 ; bx apunta a la dir de ; resultado MOV BX, [BX] ; guardo MOV DX, 0 SUMA: ADD DX, AX DEC CX JNZ SUMA MOV [BX], DX ; guardar resultado POP DX ; restaurar registros POP AX POP CX POP BX RET </pre>	<pre> ORG 1000H ; Memoria de datos NUM1 DW 5H NUM2 DW 3H RES DW ? ORG 2000H; Prog principal ; parámetros MOV AX, NUM1 PUSH AX MOV AX, NUM2 PUSH AX MOV AX, OFFSET RES PUSH AX CALL MUL ; desapilar parámetros POP AX POP AX POP AX HLT END </pre>
--	---

Analizar el siguiente diagrama de la pila y verificarlo con el simulador:

DIRECCIÓN DE MEMORIA	CONTENIDO		
7FF0H	DL	7FF8H	IP RET. L
	DH		IP RET. H
7FF2H	AL	7FFAH	DIR. RES L
	AH		DIR. RES H
7FF4H	CL	7FFCH	NUM2 L
	CH		NUM2 H
7FF6H	BL	7FFE H	NUM1 L
	BH		NUM1 H
		8000H	—

8) Subrutinas para realizar operaciones con cadenas de caracteres

- Escribir una subrutina LONGITUD que cuente el número de caracteres de una cadena de caracteres terminada en cero (00H) almacenada en la memoria. La cadena se pasa a la subrutina por referencia vía registro, y el resultado se retorna por valor también a través de un registro.
Ejemplo: la longitud de 'abcd'00h es 4 (el 00h final no cuenta)
- Escribir una subrutina CONTAR_MIN que cuente el número de letras minúsculas de la 'a' a la 'z' de una cadena de caracteres terminada en cero almacenada en la memoria. La cadena se pasa a la subrutina por referencia vía registro, y el resultado se retorna por valor también a través de un registro.
Ejemplo: CONTAR_MIN de 'aBcDE1#!' debe retornar 2.
- * Escriba la subrutina ES_VOCAL, que determina si un carácter es vocal o no, ya sea mayúscula o minúscula. La rutina debe recibir el carácter por valor vía registro, y debe retornar, también vía registro, el valor 0FFH si el carácter es una vocal, o 00H en caso contrario.
Ejemplos: ES_VOCAL de 'a' o 'A' debe retornar 0FFh y ES_VOCAL de 'b' o de '4' debe retornar 00h
- * Usando la subrutina anterior escribir la subrutina CONTAR_VOC, que recibe una cadena terminada en cero por referencia a través de un registro, y devuelve, en un registro, la cantidad de vocales que tiene esa cadena.
Ejemplo: CONTAR_VOC de 'contar1#!' debe retornar 2
- Escriba la subrutina CONTAR_CAR que cuenta la cantidad de veces que aparece un carácter dado en una cadena terminada en cero. El carácter a buscar se debe pasar por valor mientras que la cadena a analizar por referencia, ambos a través de la pila.
Ejemplo: CONTAR_CAR de 'abbcd!' y 'b' debe retornar 2, mientras que CONTAR_CAR de 'abbcd!' y 'z' debe retornar 0.
- Escriba la subrutina REEMPLAZAR_CAR que reciba dos caracteres (ORIGINAL y REEMPLAZO) por valor a través de la pila, y una cadena terminada en cero también a través de la pila. La subrutina debe reemplazar el carácter ORIGINAL por el carácter REEMPLAZO.

9) Subrutinas para realizar rotaciones

- Escribir una subrutina ROTARIZQ que haga **una** rotación hacia la izquierda de los bits de un byte almacenado en la memoria. Dicho byte debe pasarse por valor desde el programa principal a la subrutina a través de registros y por referencia. No hay valor de retorno, sino que se modifica directamente la memoria.

Una rotación a izquierda de un byte se obtiene moviendo cada bit a la izquierda, salvo por el último que se mueve a la primera posición. Por ejemplo al rotar a la izquierda el byte 10010100 se obtiene 00101001, y al rotar a la izquierda 01101011 se obtiene 11010110.

Para rotar a la izquierda un byte, se puede multiplicar el número por 2, o lo que es lo mismo sumarlo a sí mismo. Por ejemplo (verificar):

$$\begin{array}{r}
 01101011 \\
 + \quad 01101011 \\
 \hline
 11010110 \text{ (CARRY=0)}
 \end{array}$$

Entonces, la instrucción `add ah, ah` permite hacer una rotación a izquierda. No obstante, también hay que tener en cuenta que si el bit más significativo es un 1, el carry debe llevarse al bit menos significativo, es decir, se le debe sumar 1 al resultado de la primera suma.

$$\begin{array}{r}
 10010100 \\
 + \quad 10010100 \\
 \hline
 00101000 \text{ (CARRY=1)} \\
 + \quad 00000001 \\
 \hline
 00101001
 \end{array}$$

b) Usando la subrutina ROTARIZQ del ejercicio anterior, escriba una subrutina ROTARIZQ_N que realice N rotaciones a la izquierda de un byte. La forma de pasaje de parámetros es la misma, pero se agrega el parámetro N que se recibe por valor y registro. Por ejemplo, al rotar a la izquierda 2 veces el byte **10010100**, se obtiene el byte **01010010**.

c) * Usando la subrutina ROTARIZQ_N del ejercicio anterior, escriba una subrutina ROTARDER_N que sea similar pero que realice N rotaciones hacia la **derecha**.

Una rotación a derecha de N posiciones, para un byte con 8 bits, se obtiene rotando a la izquierda $8 - N$ posiciones. Por ejemplo, al rotar a la derecha 6 veces el byte **10010100** se obtiene el byte **01010010**, que es equivalente a la rotación a la izquierda de 2 posiciones del ejemplo anterior.

d) Escriba la subrutina ROTARDER del ejercicio anterior, pero sin usar la subrutina ROTARIZ. Compare qué ventajas tiene cada una de las soluciones.

10) SWAP Escribir una subrutina SWAP que intercambie dos datos de 16 bits almacenados en memoria. Los parámetros deben ser pasados por referencia desde el programa principal a través de la pila.

Para hacer este ejercicio, tener en cuenta que los parámetros que se pasan por la pila son las *direcciones* de memoria, por lo tanto para acceder a los datos a intercambiar se requieren accesos indirectos, además de los que ya se deben realizar para acceder a los parámetros de la pila.

11) Subrutinas de cálculo

a) Escriba la subrutina DIV que calcule el resultado de la división entre 2 números positivos. Dichos números deben pasarse por valor desde el programa principal a la subrutina a través de la pila. El resultado debe devolverse también a través de la pila por valor.

b) * Escriba la subrutina RESTO que calcule el resto de la división entre 2 números positivos. Dichos números deben pasarse por valor desde el programa principal a la subrutina a través de registros. El resultado debe devolverse también a través de un registro por referencia.

c) Escribir un programa que calcule la suma de dos números de 32 bits almacenados en la memoria sin hacer llamados a subrutinas, resolviendo el problema desde el programa principal.

d) Escribir un programa que calcule la suma de dos números de 32 bits almacenados en la memoria llamando a una subrutina SUM32, que reciba los parámetros de entrada por valor a través de la pila, y devuelva el resultado también por referencia a través de la pila.

12) Analizar el funcionamiento de la siguiente subrutina y su programa principal:

ORG 3000H	ORG 2000H
MUL: CMP AX, 0	MOV CX, 0
JZ FIN	MOV AX, 3
ADD CX, AX	CALL MUL
DEC AX	HLT
CALL MUL	END
FIN: RET	

a) ¿Qué hace la subrutina?

b) ¿Cuál será el valor final de CX?

c) Dibujar las posiciones de memoria de la pila, anotando qué valores va tomando

d) ¿Cuál será la limitación para determinar el valor más grande que se le puede pasar a la subrutina a través de AX?

Nota: Los ejercicios marcados con * tienen una solución propuesta.

Trabajo Práctico N° 1: **Subrutinas y Pasaje de Parámetros.**

Ejercicio 1: Repaso de uso de la pila.

Si el registro SP vale 8000h al comenzar el programa, indicar el valor del registro SP luego de ejecutar cada una de las instrucciones de la tabla, en el orden en que aparecen. Indicar, de la misma forma, los valores de los registros AX y BX.

Instrucción	Valor del registro SP	AX	BX
mov ax, 5	8000h	5	---
mov bx, 3	8000h	5	3
push ax	7FFCh	5	3
push bx	7FFAh	5	3
push ax	7FFEh	5	3
pop bx	7FFCh	5	3
pop bx	7FFEh	5	3
pop ax	8000h	5	3

Ejercicio 2: Llamadas a subrutinas y la pila.

Si el registro SP vale 8000h al comenzar el programa, indicar el valor del registro SP luego de ejecutar cada instrucción. Considerar que el programa comienza a ejecutarse con el IP en la dirección 2000h, es decir, que la primera instrucción que se ejecuta es la de la línea 5 (push ax). Nota: Las sentencias ORG y END no son instrucciones, sino indicaciones al compilador, por lo tanto no se ejecutan.

Instrucción	Valor del registro SP
org 3000h	---
rutina: mov bx, 3	7FFCh
ret	7FFEh
org 2000h	---
push ax	7FFEh
call rutina	7FFCh
pop bx	8000h
hlt	8000h
end	8000h

Ejercicio 3: Llamadas a subrutinas y dirección de retorno.

(a) Si el registro SP vale 8000h al comenzar el programa, indicar el contenido de la pila luego de ejecutar cada instrucción. Si el contenido es desconocido/basura, indicarlo con el símbolo "?". Considerar que el programa comienza a ejecutarse con el IP en la dirección 2000h, es decir, que la primera instrucción que se ejecuta es la de la línea 5 (call RUT). Se provee la ubicación de las instrucciones en memoria, para poder determinar la dirección de retorno de la rutina. Nota: Las sentencias ORG y END no son instrucciones, sino indicaciones al compilador, por lo tanto no se ejecutan ni tienen ubicación en memoria.

RUT:	org 3000h		
	mov bx, 3	Dirección 3000h	Pila: 2002h; 2006h
	ret	Dirección 3002h	Pila: 2002h; 2006h
	org 2000h		
	call RUT	Dirección 2000h	Pila: 2002h
	add cx, 5	Dirección 2002h	Pila: 2002h
	call rut	Dirección 2004h	Pila: 2002h; 2006h
	hlt	Dirección 2006h	Pila: 2002h; 2006h
	end		

(b) Explicar detalladamente:

(i) Las acciones que tienen lugar al ejecutarse la instrucción CALL RUT.

Al ejecutarse la instrucción CALL RUT, se guarda el valor de la posición de memoria que está en el puntero de instrucción (IP) en la pila (PUSH del IP), se asigna el valor de la posición de memoria correspondiente a la etiqueta RUT al IP y la CPU comienza a ejecutar las instrucciones de la subrutina RUT.

(ii) Las acciones que tienen lugar al ejecutarse la instrucción RET.

La operación que se realiza con la instrucción ret es retornar al programa principal a partir de la instrucción siguiente a la instrucción CALL RUT. La CPU sabe a qué dirección de memoria debe retornar desde la subrutina al programa principal porque el puntero de instrucción (IP) se carga con el valor de la posición de memoria guardada en la pila (POP del IP) y, por lo tanto, la ejecución del programa sigue a partir de la instrucción siguiente a la instrucción CALL RUT.

Ejercicio 4: Tipos de pasajes de parámetros.

Indicar con un tilde, para los siguientes ejemplos, si el pasaje del parámetro es por registro o pila, y por valor o referencia.

Código	Registro	Pila	Valor	Referencia
mov ax, 5 call subrutina	X		X	
mov dx, offset A call subrutina	X			X
mov bx, 5 push bx call subrutina pop bx		X	X	
mov cx, offset A push cx call subrutina pop cx		X		X
mov dl, 5 call subrutina	X		X	
call subrutina mov A, dx	X		X	

Ejercicio 5: Cálculo de $A+B+C$. Pasaje de parámetros a través de registros.

En este ejercicio, programarás tus primeras subrutinas. Las subrutinas recibirán tres parámetros, A, B y C, y realizarán un cálculo muy simple, $A+B-C$, cuyo resultado deben retornar. Si bien, en general, no tendría sentido escribir una subrutina para una cuenta tan simple que puede implementarse con dos instrucciones, esta simplificación permite concentrarse en los aspectos del pasaje de parámetros.

(a) *Escribir un programa que dados los valores etiquetados como A, B y C y almacenados en la memoria de datos, calcule $A+B-C$ y guarde el resultado en la memoria con etiqueta D, sin utilizar subrutinas.*

```
org 1000h
A DW 1h
B DW 2h
C DW 3h
D DW ?
```

```
org 2000h
mov ax, A
add ax, B
sub ax, C
mov D, ax
hlt
end
```

(b) *Escribir un programa como en (a) pero ahora el cálculo y el almacenamiento del resultado debe realizarse en una subrutina llamada calculo, sin recibir ni devolver parámetros, es decir, utilizando A, B, C y D como variables globales. Si bien esta técnica no está recomendada, en este ejercicio, sirve para ver sus diferencias con el uso de parámetros.*

```
org 1000h
A DW 1h
B DW 2h
C DW 3h
D DW ?

org 3000h
CALCULO: mov ax, A
          add ax, B
          sub ax, C
          mov D, ax
          ret

org 2000h
```

```

call CALCULO
hlt
end

```

(c) Volver a escribir el programa, pero, ahora, con una subrutina que reciba *A*, *B* y *C* por valor a través de los registros *AX*, *BX* y *CX*, calcule $AX+BX-CX$ y devuelva el resultado por valor en el registro *DX*. El programa principal debe llamar a la subrutina y, luego, guardar el resultado en la memoria con etiqueta *D*.

```

org 1000h
A DW 1h
B DW 2h
C DW 3h
D DW ?

org 3000h
CALCULO: mov dx, ax
          add dx, bx
          sub dx, cx
          ret

org 2000h
mov ax, A
mov bx, B
mov cx, C
call CALCULO
mov D, dx
hlt
end

```

(d) Si tuviera que realizar el cálculo dos veces con números distintos, por ejemplo, unos guardados en variables *A1*, *B1*, *C1* y otros guardados en variables *A2*, *B2*, *C2*, ¿podrían reutilizarse las subrutinas del inciso (b) sin modificarse? ¿y las del inciso (c)?

Si tuviera que realizar el cálculo dos veces con números distintos, por ejemplo, unos guardados en variables *A1*, *B1*, *C1* y otros guardados en variables *A2*, *B2*, *C2*, no podría reutilizar la subrutina del inciso (b) sin modificarla, aunque sí la subrutina del inciso (c).

Ejercicio 6: Multiplicación de números sin signo. Pasaje de parámetros a través de registros.

El simulador no posee una instrucción para multiplicar números. Escribir un programa para multiplicar los números NUM1 y NUM2 y guardar el resultado en la variable RES.

(a) Sin hacer llamados a subrutinas, resolviendo el problema desde el programa principal.

```

                                org 1000h
                                NUM1 DB 1
                                NUM2 DB 2
                                RES DW ?

                                org 2000h
                                mov dx, 0
                                mov al, NUM1
                                cmp al, 0
                                jz FIN
                                mov ah, 0
                                mov cl, NUM2
LAZO:                          cmp cl, 0
                                jz FIN
                                add dx, ax
                                dec cl
                                jnz LAZO
FIN:                            mov RES, dx
                                hlt
                                end

```

(b) Llamando a una subrutina MUL para efectuar la operación, pasando los parámetros por valor desde el programa principal a través de registros y devolviendo el resultado a través de un registro por valor.

```

                                org 1000h
                                NUM1 DB 1
                                NUM2 DB 2
                                RES DW ?

                                org 3000h
MUL:                            mov dx, 0
                                cmp cl, 0
                                jz FIN
                                mov ah, 0
LAZO:                          add dx, ax
                                dec cl
                                jnz LAZO

```

```
FIN:      ret

          org 2000h
          mov al, NUM1
          mov cl, NUM2
          call MUL
          mov RES, dx
          hlt
          end
```

(c) Llamando a una subrutina *MUL*, pasando los parámetros por referencia desde el programa principal a través de registros y devolviendo el resultado a través de un registro por valor.

```
          org 1000h
          NUM1 DW 1
          NUM2 DW 2
          RES DW ?

          org 3000h
MUL:      mov dx, 0
          mov bx, ax
          mov ax, [bx]
          mov bx, cx
          mov cx, [bx]
          cmp cx, 0
          jz FIN
          add dx, ax
          dec cx
          jnz LAZO
LAZO:
          jnz LAZO
FIN:      ret

          org 2000h
          mov ax, offset NUM1
          mov cx, offset NUM2
          call MUL
          mov RES, dx
          hlt
          end
```

Ejercicio 7.

El programa de abajo utiliza una subrutina para multiplicar dos números, pasando los parámetros por valor para NUM1 y NUM2 y por referencia (RES), en ambos casos a través de la pila. Analizar su contenido y contestar.

Observaciones:

- *Los contenidos de los registros AX, BX, CX y DX antes y después de ejecutarse la subrutina son iguales, dado que, al comienzo, se almacenan en la pila para poder utilizarlos sin perder la información que contenían antes del llamado. Al finalizar la subrutina, los contenidos de estos registros son restablecidos desde la pila.*
- *El programa sólo puede aplicarse al producto de dos números mayores que cero.*

```

MUL:      ORG 3000H
           PUSH BX
           PUSH CX
           PUSH AX
           PUSH DX
           MOV BX, SP
           ADD BX, 12
           MOV CX, [BX]
           ADD BX, 2
           MOV AX, [BX]
           SUB BX, 4
           MOV BX, [BX]
           MOV DX, 0
SUMA:     ADD DX, AX
           DEC CX
           JNZ SUMA
           MOV [BX], DX
           POP DX
           POP AX
           POP CX
           POP BX
           RET

           ORG 1000H
           NUM1 DW 5H
           NUM2 DW 3H
           RES DW ?

           ORG 2000H
           MOV AX, NUM1
           PUSH AX
           MOV AX, NUM2
           PUSH AX
           MOV AX, OFFSET RES
           PUSH AX
           CALL MUL
           POP AX

```

POP AX
POP AX
HLT
END

(a) *¿Cuál es el modo de direccionamiento de la instrucción MOV AX, [BX]? ¿Qué se copia en el registro AX en este caso?*

El modo de direccionamiento de la instrucción MOV AX, [BX] es indirecto por registro y el valor que se copia en el registro AX, en este caso, es 5h.

(b) *¿Qué función cumple el registro temporal ri que aparece al ejecutarse una instrucción como la anterior?*

El registro temporal denominado “ri” cumple la función de guardar, temporalmente, la dirección contenida en BX para, luego, ir a buscar el contenido de la misma.

(c) *¿Qué se guarda en AX al ejecutarse MOV AX, OFFSET RES?*

En AX, al ejecutarse MOV AX, OFFSET RES, se guarda la dirección de la variable RES.

(d) *¿Cómo se pasa la variable RES a la pila, por valor o por referencia? ¿Qué ventaja tiene esto?*

La variable RES a la pila se pasa por referencia y la ventaja que tiene esto (versus pasarla a la pila por valor) es poder, luego, en la subrutina SUMA, usar direccionamiento indirecto para guardar el resultado en la dirección de la variable RES.

(e) *¿Cómo trabajan las instrucciones PUSH y POP?*

Las instrucciones PUSH y POP trabajan para el pasaje de parámetros y para preservar el contenido de los registros.

Ejercicio 8: Subrutinas para realizar operaciones con cadenas de caracteres.

(a) Escribir una subrutina *LONGITUD* que cuente el número de caracteres de una cadena de caracteres terminada en cero (00h) almacenada en la memoria. La cadena se pasa a la subrutina por referencia vía registro y el resultado se retorna por valor también a través de un registro. Ejemplo: la longitud de 'abcd'00h es 4 (el 00h final no cuenta).

```

                org 1000h
                CADENA DB "abcde"
                DB 0
                RES DW ?

                org 3000h
LONGITUD:      mov dx, 0
LAZO:          cmp byte ptr [bx], 0
                jz FIN
                inc dx
                inc bx
                jmp LAZO
FIN:           ret

                org 2000h
                mov bx, offset CADENA
                call LONGITUD
                mov RES, dx
                hlt
                end

```

(b) Escribir una subrutina *CONTAR_MIN* que cuente el número de letras minúsculas de la 'a' a la 'z' de una cadena de caracteres terminada en cero almacenada en la memoria. La cadena se pasa a la subrutina por referencia vía registro y el resultado se retorna por valor también a través de un registro. Ejemplo: *CONTAR_MIN* de 'aBcDE1#!' debe retornar 2.

```

                org 1000h
                CADENA DB "aBcDe"
                DB 0
                RES DW ?

                org 3000h
CONTAR_MIN:    mov dx, 0
LAZO:          cmp byte ptr [bx], 0
                jz FIN
                mov al, [bx]
                cmp al, 123
                jns NO_ES_MIN

```



```

                                cmp al, 97
                                js NO_ES_MIN
                                inc dx
NO_ES_MIN:                    inc bx
                                jmp LAZO
FIN:                          ret

                                org 2000h
                                mov bx, offset CADENA
                                call CONTAR_MIN
                                mov RES, dx
                                hlt
                                end

```

(c) Escribir la subrutina *ES_VOCAL*, que determina si un caracter es vocal o no, ya sea mayúscula o minúscula. La rutina debe recibir el caracter por valor vía registro y debe retornar, también vía registro, el valor *0FFh* si el carácter es una vocal o *00h* en caso contrario. Ejemplos: *ES_VOCAL* de 'a' o 'A' debe retornar *0FFh* y *ES_VOCAL* de 'b' o de '4' debe retornar *00h*.

```

                                org 1000h
                                VOCALES DB 65,69,73,79,85,97,101,105,111,117
                                CHAR DB "A"
                                RES DB ?

                                org 3000h
ES_VOCAL:                    mov ah, 00h
                                mov cl, offset CHAR - offset VOCALES
                                mov bx, offset VOCALES
LAZO:                        cmp al, [bx]
                                jz VOCAL
                                inc bx
                                dec cl
                                jz FIN
                                jmp LAZO
VOCAL:                      mov ah, 0FFh
FIN:                          ret

                                org 2000h
                                mov al, CHAR
                                call ES_VOCAL
                                mov RES, ah
                                hlt
                                end

```

(d) Usando la subrutina anterior escribir la subrutina *CONTAR_VOC*, que recibe una cadena terminada en cero por referencia a través de un registro, y devuelve, en un

registro, la cantidad de vocales que tiene esa cadena. Ejemplo: CONTAR_VOC de 'contar1#!' debe retornar 2.

```

                                org 1000h
                                VOCALES DB 65,69,73,79,85,97,101,105,111,117
                                CADENA DB "AbCdE"
                                DB 0
                                RES DB ?

ES_VOCAL:                       org 3000h
                                push bx
                                mov ah, 00h
                                mov cl, offset CADENA - offset VOCALES
                                mov bx, offset VOCALES
LAZO1:                          cmp al, [bx]
                                jz VOCAL
                                inc bx
                                dec cl
                                jz FIN1
                                jmp LAZO1
VOCAL:                          mov ah, 0FFh
FIN1:                          pop bx
                                ret

                                org 4000h
CONTAR_VOC:                     mov dl, 0
LAZO2:                          mov al, [bx]
                                cmp al, 0
                                jz FIN2
                                call ES_VOCAL
                                cmp ah, 0FFh
                                jnz NO_ES_VOCAL
                                inc dl
NO_ES_VOCAL:                   inc bx
                                jmp LAZO2
FIN2:                          ret

                                org 2000h
                                mov bx, OFFSET CADENA
                                call CONTAR_VOC
                                mov RES, dl
                                hlt
                                end

```

(e) Escribir la subrutina CONTAR_CAR que cuenta la cantidad de veces que aparece un caracter dado en una cadena terminada en cero. El caracter a buscar se debe pasar por valor, mientras que la cadena a analizar por referencia, ambos a través de la pila.

Ejemplo: CONTAR_CAR de 'abbcdel' y 'b' debe retornar 2, mientras que CONTAR_CAR de 'abbcdel' y 'z' debe retornar 0.

```

                                org 1000h
                                CADENA DB "AbCdE"
                                DB 0
                                CHAR DB "A"
                                RES DB ?

CONTAR_CAR:                    org 3000h
LAZO:                          mov ah, 0
                                cmp byte ptr [bx], 0
                                jz FIN
                                cmp al, [bx]
                                jnz NO_ES_IGUAL
                                inc ah
NO_ES_IGUAL:                   inc bx
                                jmp LAZO
FIN:                           ret

                                org 2000h
                                mov al, CHAR
                                mov bx, offset CADENA
                                call CONTAR_CAR
                                mov RES, ah
                                hlt
                                end

```

(f) *Escribir la subrutina REEMPLAZAR_CAR que reciba dos caracteres (ORIGINAL y REEMPLAZO) por valor a través de la pila y una cadena terminada en cero también a través de la pila. La subrutina debe reemplazar el caracter ORIGINAL por el caracter REEMPLAZO.*

```

                                org 1000h
                                ORIGINAL DB "A"
                                REEMPLAZO DB "E"
                                CADENA DB "AbCdE"
                                DB 0

REEMPLAZAR_CAR:                org 3000h
                                push ax
                                push bx
                                mov bx, sp
                                add bx, 8
                                mov ax, [bx]
                                mov bx, sp
                                add bx, 6

```

```
LAZO:      mov bx, [bx]
           cmp byte ptr [bx], 0
           jz FIN
           cmp byte ptr [bx], al
           jnz NO_ES_IGUAL
           mov [bx], ah
NO_ES_IGUAL: inc bx
           jmp LAZO
FIN:      pop bx
          pop ax
          ret

          org 2000h
          mov al, ORIGINAL
          mov ah, REEMPLAZO
          mov cx, offset CADENA
          push ax
          push cx
          call REEMPLAZAR_CAR
          pop cx
          pop ax
          hlt
          end
```

Ejercicio 9.

(a) Escribir una subrutina *ROTARIZQ* que haga una rotación hacia la izquierda de los bits de un byte almacenado en la memoria. Dicho byte debe pasarse por valor desde el programa principal a la subrutina a través de registros. No hay valor de retorno, sino que se modifica directamente la memoria. Una rotación a izquierda de un byte se obtiene moviendo cada bit a la izquierda, salvo por el último que se mueve a la primera posición. Por ejemplo, al rotar a la izquierda el byte 10010100, se obtiene 00101001 y, al rotar a la izquierda 01101011, se obtiene 11010110. Para rotar a la izquierda un byte, se puede multiplicar el número por 2 o, lo que es lo mismo, sumarlo a sí mismo. Entonces, la instrucción *add ah, ah* permite hacer una rotación a izquierda. No obstante, también hay que tener en cuenta que, si el bit más significativo es un 1, el carry debe llevarse al bit menos significativo, es decir, se le debe sumar 1 al resultado de la primera suma.

```

                                org 1000h
                                CADENA DB 10010100b

                                org 3000h
ROTARIZQ: add al, al
          adc al, 0
          mov CADENA, al
          ret

                                org 2000h
          mov al, CADENA
          call ROTARIZQ
          hlt
          end

```

(b) Usando la subrutina *ROTARIZQ* del ejercicio anterior, escribir una subrutina *ROTARIZQ_N* que realice *N* rotaciones a la izquierda de un byte. La forma de pasaje de parámetros es la misma, pero se agrega el parámetro *N* que se recibe por valor y registro. Por ejemplo, al rotar a la izquierda 2 veces el byte 10010100, se obtiene el byte 01010010.

```

                                org 1000h
                                CADENA DB 10010100b
                                N DB 2

                                org 3000h
ROTARIZQ: add al, al
          adc al, 0
          ret

                                org 4000h
ROTARIZQ_N: cmp ah, 0
          jz FIN

```

```

call ROTARIZQ
dec ah
jmp ROTARIZQ_N
mov CADENA, al
ret

org 2000h
mov al, CADENA
mov ah, N
call ROTARIZQ_N
hlt
end

```

(c) Usando la subrutina *ROTARIZQ_N* del ejercicio anterior, escribir una subrutina *ROTARDER_N* que sea similar, pero que realice *N* rotaciones hacia la derecha. Una rotación a derecha de *N* posiciones, para un byte con 8 bits, se obtiene rotando a la izquierda $8 - N$ posiciones. Por ejemplo, al rotar a la derecha 6 veces el byte 10010100, se obtiene el byte 01010010, que es equivalente a la rotación a la izquierda de 2 posiciones del ejemplo anterior.

```

org 1000h
CADENA DB 10010100b
N DB 2

ROTARIZQ:
org 3000h
add al, al
adc al, 0
ret

ROTARIZQ_N:
org 4000h
cmp ah, 0
jz FIN
call ROTARIZQ
dec ah
jmp ROTARIZQ_N
mov CADENA, al
ret

FIN:

ROTARDER_N:
org 5000h
mov cl, 8
sub cl, ah
mov ah, cl
call ROTARIZQ_N
ret

org 2000h
mov al, CADENA
mov ah, N

```

```

call ROTARDER_N
hlt
end

```

(d) Escribir la subrutina ROTARDER del ejercicio anterior, pero sin usar la subrutina ROTARIZQ. Comparar qué ventajas tiene cada una de las soluciones.

```

                                org 1000h
                                CADENA DB 10010100b
                                N DB 2

DIV:                            org 3000h
                                cmp al, 0
                                jz FIN1
                                cmp al, 2
                                jc FIN1
                                sub al, 2
                                jc FIN1
                                inc cl
                                jmp DIV
FIN1:                            ret

ROTARDER:                       org 4000h
                                mov cl, 0
                                call DIV
                                cmp al, 1
                                jnz FIN2
                                add cl, 80h
FIN2:                            ret

ROTARDER_N:                     org 5000h
                                cmp ah, 0
                                jz FIN3
                                call ROTARDER
                                dec ah
                                mov al, cl
                                jmp ROTARDER_N
FIN3:                            mov CADENA, cl
                                ret

                                org 2000h
                                mov al, CADENA
                                mov ah, N
                                call ROTARDER_N
                                hlt
                                end

```

Ejercicio 10: SWAP.

Escribir una subrutina SWAP que intercambie dos datos de 16 bits almacenados en memoria. Los parámetros deben ser pasados por referencia desde el programa principal a través de la pila. Para hacer este ejercicio, tener en cuenta que los parámetros que se pasan por la pila son las direcciones de memoria, por lo tanto, para acceder a los datos a intercambiar se requieren accesos indirectos, además de los que ya se deben realizar para acceder a los parámetros de la pila.

```
                                org 1000h
                                NUM1 DW 1234h
                                NUM2 DW 5678h

SWAP:                          org 3000h
                                push ax
                                push bx
                                push cx
                                push dx
                                mov bx, sp
                                add bx, 10
                                mov bx, [bx]
                                mov cx, [bx]
                                mov bx, sp
                                add bx, 12
                                mov bx, [bx]
                                mov dx, [bx]
                                mov bx, sp
                                add bx, 10
                                mov bx, [bx]
                                mov [bx], dx
                                mov bx, sp
                                add bx, 12
                                mov bx, [bx]
                                mov [bx], cx
                                pop dx
                                pop cx
                                pop bx
                                pop ax
                                ret

                                org 2000h
                                mov ax, offset NUM1
                                mov cx, offset NUM2
                                push ax
                                push cx
                                call SWAP
                                pop cx
                                pop ax
                                hlt
```


end

Ejercicio 11: Subrutinas de cálculo.

(a) *Escribir la subrutina DIV que calcule el resultado de la división entre 2 números positivos. Dichos números deben pasarse por valor desde el programa principal a la subrutina a través de la pila. El resultado debe devolverse también a través de la pila por valor.*

```

                                org 1000h
                                NUM1 DB 10
                                NUM2 DB 5
                                RES DB ?

DIV:                            org 3000h
                                push ax
                                push bx
                                push cx
                                mov cx, 0
                                mov bx, sp
                                add bx, 10
                                mov ax, [bx]
LAZO:                          sub al, ah
                                js FIN
                                inc cx
                                jmp LAZO
FIN:                            mov bx, sp
                                add bx, 8
                                mov bx, [bx]
                                mov [bx], cx
                                pop cx
                                pop bx
                                pop ax
                                ret

                                org 2000h
                                mov al, NUM1
                                mov ah, NUM2
                                mov cx, offset RES
                                push ax
                                push cx
                                call DIV
                                pop cx
                                pop ax
                                hlt
                                end

```

(b) *Escribir la subrutina RESTO que calcule el resto de la división entre 2 números positivos. Dichos números deben pasarse por valor desde el programa principal a la*

subrutina a través de registros. El resultado debe devolverse también a través de un registro por valor.

```

                org 1000h
                NUM1 DB 10
                NUM2 DB 5

                org 3000h
RESTO:         mov cl, 0
                mov ch, 0
                cmp ah, 0
                jz FIN
                cmp al, 0
                jz FIN
DIV:           sub al, ah
                js RES
                inc cl
                jmp DIV
RES:           add al, ah
                mov ch, al
FIN:           ret

                org 2000h
                mov al, NUM1
                mov ah, NUM2
                call RESTO
                hlt
                end

```

(c) *Escribir un programa que calcule la suma de dos números de 32 bits almacenados en la memoria sin hacer llamados a subrutinas, resolviendo el problema desde el programa principal.*

```

org 1000h
NUM1 DW 1,2
NUM2 DW 3,4
SUMA DW ?,?
DIR3 DW ?

org 2000h
mov ax, offset NUM1 + 2
mov cx, offset NUM2 + 2
mov DIR3, offset SUMA + 2
mov bx, ax
mov dx, [bx]
mov bx, cx
add dx, [bx]

```

```
pushf
mov bx, DIR3
mov [bx], dx
sub ax, 2
sub cx, 2
sub DIR3, 2
mov bx, ax
mov dx, [bx]
mov bx, cx
popf
adc dx, [bx]
mov bx, DIR3
mov [bx], dx
hlt
end
```

(d) Escribir un programa que calcule la suma de dos números de 32 bits almacenados en la memoria llamando a una subrutina SUM32, que reciba los parámetros de entrada por referencia a través de la pila y devuelva el resultado también por referencia a través de la pila.

```
                org 1000h
                NUM1 DW 1,2
                NUM2 DW 3,4
                SUMA DW ?,?

SUM32:          org 3000h
                push ax
                push bx
                push cx

                mov bx, sp
                add bx, 12
                mov bx, [bx]
                mov ax, [bx]

                mov bx, sp
                add bx, 10
                mov bx, [bx]
                mov cx, [bx]

                add ax, cx
                pushf

                mov bx, sp
                add bx, 10
                mov bx, [bx]
                mov [bx], ax
```

```
mov bx, sp
add bx, 14
mov bx, [bx]
sub bx, 2
mov ax, [bx]
```

```
mov bx, sp
add bx, 12
mov bx, [bx]
sub bx, 2
mov cx, [bx]
```

```
popf
adc ax, cx
```

```
mov bx, sp
add bx, 8
mov bx, [bx]
sub bx, 2
mov [bx], ax
```

```
FIN:  pop cx
      pop bx
      pop ax
      ret
```

```
org 2000h
mov ax, offset NUM1 + 2
mov cx, offset NUM2 + 2
mov dx, offset SUMA + 2
push ax
push cx
push dx
call SUM32
pop dx
pop cx
pop ax
hlt
end
```

Ejercicio 12.

Analizar el funcionamiento de la siguiente subrutina y su programa principal:

```

    ORG 3000H
MUL: CMP AX, 0
      JZ FIN
      ADD CX, AX
      DEC AX
      CALL MUL
FIN:  RET

```

```

    ORG 2000H
MOV CX, 0
MOV AX, 3
CALL MUL
HLT
END

```

(a) ¿Qué hace la subrutina?

La subrutina suma en CX todos los números comprendidos entre 0 y el valor del registro AX (3).

(b) ¿Cuál será el valor final de CX?

El valor final de CX será 6.

(c) Dibujar las posiciones de memoria de la pila, anotando qué valores va tomando.

SP		call MUL	call MUL	call MUL	call MUL	ret	ret	ret	ret
7FF8h					0E	0E	0E	0E	0E
7FF9h					30	30	30	30	30
7FFAh				0E	0E	0E	0E	0E	0E
7FFBh				30	30	30	30	30	30
7FFCh			0E	0E	0E	0E	0E	0E	0E
7FFDh			30	30	30	30	30	30	30
7FFEh		0B	0B	0B	0B	0B	0B	0B	0B
7FFFh		20	20	20	20	20	20	20	20
8000h	?	?	?	?	?	?	?	?	?

(d) ¿Cuál será la limitación para determinar el valor más grande que se le puede pasar a la subrutina a través de AX?

Para determinar el valor más grande que se le puede pasar a la subrutina a través de AX, se debe calcular el mínimo valor entre 255 (número que corresponde con que la suma entre 0 y ese valor sea igual a 32.767) y el tamaño de la pila (en bits) dividido 16.

PRÁCTICA 2

Interrupciones

Objetivos: Comprender la utilidad de las interrupciones por software y por hardware y el funcionamiento del Controlador de Interrupciones Programable (PIC). Escribir programas en el lenguaje assembler del simulador MSX88. Ejecutarlos y verificar los resultados, analizando el flujo de información entre los distintos componentes del microprocesador.

1) Escritura de datos en la pantalla de comandos.

Implementar un programa en el lenguaje assembler del simulador MSX88 que muestre en la pantalla de comandos un mensaje previamente almacenado en memoria de datos, aplicando la interrupción por software INT 7.

```

        ORG 1000H
MSJ     DB "ARQUITECTURA DE COMPUTADORAS-"
        DB "FACULTAD DE INFORMATICA-"
        DB 55H
        DB 4EH
        DB 4CH
        DB 50H
FIN     DB ?

        ORG 2000H
MOV BX, OFFSET MSJ
MOV AL, OFFSET FIN-OFFSET MSJ
INT 7
INT 0
END

```

2) Escribir un programa que muestre en pantalla todos los caracteres disponibles en el simulador MSX88, comenzando con el caracter cuyo código es el número 01H.

3) * Escribir un programa que muestre en pantalla las letras del abecedario, sin espacios, intercalando mayúsculas y minúsculas (AaBb...), sin incluir texto en la memoria de datos del programa. Tener en cuenta que el código de "A" es 41H, el de "a" es 61H y que el resto de los códigos son correlativos según el abecedario.

4) Lectura de datos desde el teclado.

Escribir un programa que solicite el ingreso de un número (de un dígito) por teclado e inmediatamente lo muestre en la pantalla de comandos, haciendo uso de las interrupciones por software INT 6 e INT 7.

```

        ORG 1000H
MSJ     DB "INGRESE UN NUMERO:"
FIN     DB ?

        ORG 1500H
NUM     DB ?

        ORG 2000H
MOV BX, OFFSET MSJ
MOV AL, OFFSET FIN-OFFSET MSJ
INT 7
MOV BX, OFFSET NUM
INT 6
MOV AL, 1
INT 7
MOV CL, NUM
INT 0
END

```

Responder brevemente:

- Con referencia a la interrupción INT 7, ¿qué se almacena en los registros BX y AL?
- Con referencia a la interrupción INT 6, ¿qué se almacena en BX?
- En el programa anterior, ¿qué hace la segunda interrupción INT 7? ¿qué queda almacenado en el registro CL?

5) Modificar el programa anterior agregando una subrutina llamada ES_NUM que verifique si el caracter ingresado es

realmente un número. De no serlo, el programa debe mostrar el mensaje “CHARACTER NO VALIDO”. La subrutina debe recibir el código del carácter por referencia desde el programa principal y debe devolver vía registro el valor 0FFH en caso de tratarse de un número o el valor 00H en caso contrario. Tener en cuenta que el código del “0” es 30H y el del “9” es 39H.

6) * Escribir un programa que solicite el ingreso de un número (de un dígito) por teclado y muestre en pantalla dicho número expresado en letras. Luego que solicite el ingreso de otro y así sucesivamente. Se debe finalizar la ejecución al ingresarse en dos vueltas consecutivas el número cero.

7) * Escribir un programa que efectúe la suma de dos números (de un dígito cada uno) ingresados por teclado y muestre el resultado en la pantalla de comandos. Recordar que el código de cada carácter ingresado no coincide con el número que representa y que el resultado puede necesitar ser expresado con 2 dígitos.

8) Escribir un programa que efectúe la resta de dos números (de un dígito cada uno) ingresados por teclado y muestre el resultado en la pantalla de comandos. Antes de visualizarlo el programa debe verificar si el resultado es positivo o negativo y anteponer al valor el signo correspondiente.

9) Escribir un programa que aguarde el ingreso de una clave de cuatro caracteres por teclado sin visualizarla en pantalla. En caso de coincidir con una clave predefinida (y guardada en memoria) que muestre el mensaje "Acceso permitido", caso contrario el mensaje "Acceso denegado".

10) Interrupción por hardware: tecla F10.

Escribir un programa que, mientras ejecuta un lazo infinito, cuente el número de veces que se presiona la tecla F10 y acumule este valor en el registro DX.

```
PIC      EQU 20H
EOI      EQU 20H
N_F10    EQU 10

        ORG 40
IP_F10   DW  RUT_F10

        ORG 2000H
        CLI
        MOV AL, 0FEH
        OUT PIC+1, AL ; PIC: registro IMR
        MOV AL, N_F10
        OUT PIC+4, AL ; PIC: registro INTO
        MOV DX, 0
        STI
LAZO:    JMP LAZO

        ORG 3000H
RUT_F10: PUSH AX
        INC DX
        MOV AL, EOI
        OUT EOI, AL ; PIC: registro EOI
        POP AX
        IRET

        END
```

Explicar detalladamente:

- La función de los registros del PIC: ISR, IRR, IMR, INT0-INT7, EOI. Indicar la dirección de cada uno.
- Cuáles de estos registros son programables y cómo trabaja la instrucción OUT.
- Qué hacen y para qué se usan las instrucciones CLI y STI.

11) Escribir un programa que permita seleccionar una letra del abecedario al azar. El código de la letra debe generarse en un registro que incremente su valor desde el código de A hasta el de Z continuamente. La letra debe quedar seleccionada al presionarse la tecla F10 y debe mostrarse de inmediato en la pantalla de comandos.

12) Interrupción por hardware: TIMER.

Implementar a través de un programa un reloj segundero que muestre en pantalla los segundos transcurridos (00-59 seg) desde el inicio de la ejecución.

```

TIMER    EQU 10H
PIC       EQU 20H
EOI       EQU 20H
N_CLK    EQU 10

        ORG 40
IP_CLK    DW RUT_CLK

        ORG 1000H
SEG        DB 30H
          DB 30H
FIN        DB ?

        ORG 3000H
RUT_CLK:  PUSH AX
          INC SEG+1
          CMP SEG+1, 3AH
          JNZ RESET
          MOV SEG+1, 30H
          INC SEG
          CMP SEG, 36H
          JNZ RESET
          MOV SEG, 30H
RESET:    INT 7
          MOV AL, 0
          OUT TIMER, AL
          MOV AL, EOI
          OUT PIC, AL
          POP AX
          IRET

        ORG 2000H
        CLI
        MOV AL, 0FDH
        OUT PIC+1, AL      ; PIC: registro IMR
        MOV AL, N_CLK
        OUT PIC+5, AL      ; PIC: registro INT1
        MOV AL, 1
        OUT TIMER+1, AL    ; TIMER: registro COMP
        MOV AL, 0
        OUT TIMER, AL      ; TIMER: registro CONT
        MOV BX, OFFSET SEG
        MOV AL, OFFSET FIN-OFFSET SEG
        STI
LAZO:     JMP LAZO

        END

```

Explicar detalladamente:

- a) Cómo funciona el TIMER y cuándo emite una interrupción a la CPU.
- b) La función que cumplen sus registros, la dirección de cada uno y cómo se programan.

13) Modificar el programa anterior para que también cuente minutos (00:00 - 59:59), pero que actualice la visualización en pantalla cada 10 segundos.

14) * Implementar un reloj similar al utilizado en los partidos de básquet, que arranque y detenga su marcha al presionar sucesivas veces la tecla F10 y que finalice el conteo al alcanzar los 30 segundos.

15) Escribir un programa que implemente un conteo regresivo a partir de un valor ingresado desde el teclado. El conteo debe comenzar al presionarse la tecla F10. El tiempo transcurrido debe mostrarse en pantalla, actualizándose el valor cada segundo.

Nota: Los ejercicios marcados poseen una resolución propuesta

Trabajo Práctico N° 2: **Interrupciones.**

Ejercicio 1: Escritura de datos en la pantalla de comandos.

Implementar un programa en el lenguaje Assembler del simulador MSX88 que muestre, en la pantalla de comandos, un mensaje previamente almacenado en memoria de datos, aplicando la interrupción por software INT 7.

```
org 1000h
MSJ DB "ARQUITECTURA DE COMPUTADORAS - "
DB "FACULTAD DE INFORMÁTICA - "
DB 55h
DB 4Eh
DB 4Ch
DB 50h
FIN DB ?
```

```
org 2000h
mov bx, offset MSJ
mov al, offset FIN - offset MSJ
int 7
int 0
end
```

Ejercicio 2.

Escribir un programa que muestre, en pantalla, todos los caracteres disponibles en el simulador MSX88, comenzando con el caracter cuyo código es el número 01h.

```
                                org 1000h
                                CHAR DW 01h

                                org 2000h
                                mov al, 1
                                mov bx, offset CHAR
LAZO:                          int 7
                                inc CHAR
                                cmp CHAR, 256
                                jnz LAZO
                                int 0
                                end
```

Ejercicio 3.

Escribir un programa que muestre, en pantalla, las letras del abecedario, sin espacios, intercalando mayúsculas y minúsculas (AaBB...), sin incluir texto en la memoria de datos del programa. Tener en cuenta que el código de “A” es 41h, el de “a” es 61h y que el resto de los códigos son correlativos según el abecedario.

```
                                org 1000h
                                MAY DB 41h
                                MIN DB 61h

                                org 2000h
                                mov bx, offset MAY
                                mov al, 2
LAZO:                          int 7
                                inc MAY
                                inc MIN
                                cmp MAY, 5Bh
                                jnz LAZO
                                int 0
                                end
```

Ejercicio 4: Lectura de datos desde el teclado.

Escribir un programa que solicite el ingreso de un número (de un dígito) por teclado e, inmediatamente, lo muestre en la pantalla de comandos, haciendo uso de las interrupciones por software INT 6 e INT 7.

```
org 1000h
MSJ DB "INGRESAR UN NÚMERO (de un dígito): "
FIN DB ?
NUM DB ?
```

```
org 2000h
mov bx, offset MSJ
mov al, offset FIN - offset MSJ
int 7
mov bx, offset NUM
int 6
mov al, 1
int 7
mov cl, NUM
int 0
end
```

Responder brevemente:

(a) Con referencia a la interrupción INT 7, ¿qué se almacena en los registros BX y AL?

En los registros BX y AL, se almacena la dirección de memoria del carácter inicial de MSJ y el tamaño del mensaje, respectivamente.

(b) Con referencia a la interrupción INT 6, ¿qué se almacena en BX?

En BX, se almacena la dirección de memoria de NUM.

(c) En el programa anterior, ¿qué hace la segunda interrupción INT 7? ¿qué queda almacenado en el registro CL?

La segunda interrupción INT 7 lo que hace es imprimir el número (de un dígito) que se ingresó por teclado. Lo que queda almacenado en registro CL es el código ASCII correspondiente al número (como carácter) ingresado por teclado.

Ejercicio 5.

Modificar el programa anterior agregando una subrutina llamada ES_NUM que verifique si el caracter ingresado es, realmente, un número. De no serlo, el programa debe mostrar el mensaje “CARACTER NO VÁLIDO”. La subrutina debe recibir el código del caracter por referencia desde el programa principal y debe devolver, vía registro, el valor 0FFh, en caso de tratarse de un número, o el valor 00h, en caso contrario. Tener en cuenta que el código del “0” es 30h y el del “9” es 39h.

```

                                org 1000h
                                MSJ1 DB “INGRESAR UN NÚMERO (de un dígito): ”
                                FIN1 DB ?
                                MSJ2 DB “CARACTER NO VÁLIDO”
                                FIN2 DB ?
                                NUM DB ?

ES_NUM:                        org 3000h
                                mov ah, 0FFh
                                cmp byte ptr [bx], 30h
                                js ERROR
                                cmp byte ptr [bx], 3Ah
                                jns ERROR
                                jmp FIN
ERROR:                          mov ah, 00h
                                mov bx, offset MSJ2
                                mov al, offset FIN2 - offset MSJ2
                                int 7
FIN:                            ret

                                org 2000h
                                mov bx, offset MSJ1
                                mov al, offset FIN1 - offset MSJ1
                                int 7
                                mov bx, offset NUM
                                int 6
                                call ES_NUM
                                mov al, 1
                                int 7
                                int 0
                                end

```

Ejercicio 6.

Escribir un programa que solicite el ingreso de un número (de un dígito) por teclado y muestre, en pantalla, dicho número expresado en letras. Luego, que solicite el ingreso de otro y así sucesivamente. Se debe finalizar la ejecución al ingresarse, en dos vueltas consecutivas, el número cero.

```

org 1000h
CERO DB "CERO "
DB "UNO "
DB "DOS "
DB "TRES "
DB "CUATRO"
DB "CINCO "
DB "SEIS "
DB "SIETE "
DB "OCHO "
DB "NUEVE "
MSJ DB "INGRESAR UN NÚMERO (de un dígito): "
FIN DB ?
NUM DB ?

org 2000h
mov cl, 0
OTRO:  mov bx, offset MSJ
      mov al, offset FIN - offset MSJ
      int 7
      mov bx, offset NUM
      int 6
      cmp NUM, 30h
      jnz NO_CERO
      inc cl
      jmp SEGUIR
NO_CERO: mov cl, 0
SEGUIR:  mov bx, offset CERO
      mov al, 6
LAZO:    cmp NUM, 30h
      jz IMPRIME
      add bx, 6
      dec NUM
      jmp LAZO
IMPRIMIR: int 7
      cmp cl, 2
      jnz OTRO
      int 0
      end

```


Ejercicio 7.

Escribir un programa que efectúe la suma de dos números (de un dígito cada uno) ingresados por teclado y muestre el resultado en la pantalla de comandos. Recordar que el código de cada caracter ingresado no coincide con el número que representa y que el resultado puede necesitar ser expresado con 2 dígitos.

```

org 1000h
MSJ1 DB "INGRESAR UN NÚMERO (de un dígito): "
FIN1 DB ?
MSJ2 DB 10, "INGRESAR OTRO NÚMERO (de un dígito): "
FIN2 DB ?
MSJ3 DB 10, "RESULTADO DE LA SUMA DE AMBOS NÚMEROS
INGRESADOS: "
RES_D DB "0"
RES_U DB ?
FIN3 DB ?
NUM1 DB ?
NUM2 DB ?

org 2000h
mov bx, offset MSJ1
mov al, offset FIN1 - offset MSJ1
int 7
mov bx, offset NUM1
int 6
mov al, 1
int 7
mov bx, offset MSJ2
mov al, offset FIN2 - offset MSJ2
int 7
mov bx, offset NUM2
int 6
mov al, 1
int 7
mov al, NUM1
sub al, 30h
add al, NUM2
cmp al, 3Ah
js UNIDAD
sub al, 10
inc RES_D
UNIDAD: mov RES_U, al
mov bx, offset MSJ3
mov al, offset FIN3 - offset MSJ3
int 7
int 0
end

```

Ejercicio 8.

Escribir un programa que efectúe la resta de dos números (de un dígito cada uno) ingresados por teclado y muestre el resultado en la pantalla de comandos. Antes de visualizarlo, el programa debe verificar si el resultado es positivo o negativo y anteponer, al valor, el signo correspondiente.

```

org 1000h
MSJ1 DB "NUM1: "
FIN1 DB ?
MSJ2 DB 10, "NUM2: "
FIN2 DB ?
MSJ3 DB 10, "RESTA: "
SIGNO DB "+"
RES DB ?
FIN3 DB ?
NUM1 DB ?
NUM2 DB ?

org 2000h
mov bx, offset MSJ1
mov al, offset FIN1 - offset MSJ1
int 7
mov bx, offset NUM1
int 6
mov al, 1
int 7
mov bx, offset MSJ2
mov al, offset FIN2 - offset MSJ2
int 7
mov bx, offset NUM2
int 6
mov al, 1
int 7
mov al, NUM1
mov ah, NUM2
cmp al, ah
js NEGATIVO
sub al, ah
mov RES, al
jmp FIN
NEGATIVO: sub ah, al
mov RES, ah
FIN:      add RES, 30h
mov bx, offset MSJ3
mov al, offset FIN3 - offset MSJ3
int 7
int 0
end

```

Escribir un programa que aguarde el ingreso de una clave de cuatro caracteres por teclado sin visualizarla en pantalla. En caso de coincidir con una clave predefinida (y guardada en memoria), que muestre el mensaje “Acceso permitido”, caso contrario el mensaje “Acceso denegado”.

```

org 1000h
CLAVE_PRE DB "1234"
MSJ1 DB "INGRESAR UNA CLAVE (de cuatro caracteres): "
FIN1 DB ?
MSJ2 DB 10, "ACCESO PERMITIDO"
FIN2 DB ?
MSJ3 DB 10, "ACCESO DENEGADO"
FIN3 DB ?
CLAVE DB ?,?,?,?

org 2000h
mov bx, offset MSJ1
mov al, offset FIN1 - offset MSJ1
int 7
mov bx, offset CLAVE
mov ah, 4
LAZO1:
int 6
mov al, 1
int 7
inc bx
dec ah
cmp ah, 0
jnz LAZO1
mov al, CLAVE
mov cx, 0
LAZO2:
mov bx, offset CLAVE_PRE
add bx, cx
mov dl, [bx]
mov bx, offset CLAVE
add bx, cx
mov dh, [bx]
cmp dl, dh
jnz DENEGADO
inc cx
cmp cx, 4
jnz LAZO2
mov bx, offset MSJ2
mov al, offset FIN2 - offset MSJ2
int 7
jmp FIN
DENEGADO:
mov bx, offset MSJ3
mov al, offset FIN3 - offset MSJ3

```

```

int 7
FIN: int 0
end

```

Ejercicio 10: Interrupción por hardware (Tecla F10).

Escribir un programa que, mientras ejecuta un lazo infinito, cuente el número de veces que se presiona la tecla F10 y acumule este valor en el registro DX.

```

                PIC EQU 20H
                EOI EQU 20H
                N_F10 EQU 10

                ORG 40
                IP_F10 DW RUT_F10

                ORG 3000H
RUT_F10:        PUSH AX
                INC DX
                MOV AL, EOI
                OUT EOI, AL
                POP AX
                IRET

                ORG 2000H
                CLI
                MOV AL, 0FEH
                OUT PIC+1, AL
                MOV AL, N_F10
                OUT PIC+4, AL
                MOV DX, 0
                STI
LAZO:           JMP LAZO
                END

```

Explicar detalladamente:

(a) *La función de los registros del PIC: ISR, IRR, IMR, INT0-INT7, EOI. Indicar la dirección de cada uno.*

La función de los registros del PIC es:

- ISR (23h): Indicar la interrupciones en ejecución.
- IRR (22h): Indicar la interrupciones pedidas.
- IMR (21h): Indicar la interrupciones habilitadas.
- INT0-INT7 (24h-31h): Indicar el ID de interrupción de cada dispositivo.
- EOI (20h): Indicar la finalización de la interrupción.

(b) *Cuáles de estos registros son programables y cómo trabaja la instrucción OUT.*

De estos registros, son programables el IMR, INT0-INT7 y el EOI. La instrucción OUT trabaja moviendo contenido del registro AL al PIC.

(c) Qué hacen y para qué se usan las instrucciones CLI y STI.

Las instrucciones CLI y STI se usan para deshabilitar y habilitar interrupciones, respectivamente.

Ejercicio 11.

Escribir un programa que permita seleccionar una letra del abecedario al azar. El código de la letra debe generarse en un registro que incremente su valor desde el código de A hasta el de Z continuamente. La letra debe quedar seleccionada al presionarse la tecla F10 y debe mostrarse, de inmediato, en la pantalla de comandos.

```

EOI EQU 20h
IMR EQU 21h
INT0 EQU 24h
N_F10 EQU 10

org 40
IP_F10 DW RUT_F10

org 1000h
LETRA DB ?

RUT_F10:    org 3000h
            push ax
            push bx
            inc cl
            mov LETRA, ah
            mov bx, offset LETRA
            mov al, 1
            int 7
            mov al, EOI
            out EOI, al
            pop bx
            pop ax
            iret

ABCDE:      org 4000h
LAZO:       mov ah, 65
            cmp cl, 1
            jz FIN
            inc ah
            cmp ah, 90
            jnz LAZO
            jmp ABCDE
FIN:        ret

org 2000h
cli
mov al, 0FEh
out IMR, al
mov al, N_F10
out INT0, al
mov cl, 0

```

```
sti  
call ABCDE  
int 0  
end
```


Ejercicio 12: Interrupción por hardware (Timer).

Implementar, a través de un programa, un reloj segundero que muestre, en pantalla, los segundos transcurridos (00-59 seg.) desde el inicio de la ejecución.

```

TIMER EQU 10H
PIC EQU 20H
EOI EQU 20H
N_CLK EQU 10

ORG 40
IP_CLK DW RUT_CLK

ORG 1000H
SEG DB 30H
DB 30H
FIN DB ?

RUT_CLK:
ORG 3000H
PUSH AX
INC SEG+1
CMP SEG+1, 3AH
JNZ RESET
MOV SEG+1, 30H
INC SEG
CMP SEG, 36H
JNZ RESET
MOV SEG, 30H
RESET:
INT 7
MOV AL, 0
OUT TIMER, AL
MOV AL, EOI
OUT PIC, AL
POP AX
IRET

ORG 2000H
CLI
MOV AL, 0FDH
OUT PIC+1, AL
MOV AL, N_CLK
OUT PIC+5, AL
MOV AL, 10
OUT TIMER+1, AL
MOV AL, 0
OUT TIMER, AL
MOV BX, OFFSET SEG
MOV AL, OFFSET FIN - OFFSET SEG
STI
LAZO:
JMP LAZO

```

END

Explicar detalladamente:

(a) *Cómo funciona el TIMER y cuándo emite una interrupción a la CPU.*

El Timer es otro dispositivo de ES como el F10. Se utiliza como un reloj despertador para la CPU. Se configura para contar una cantidad determinada de segundos y, cuando finaliza la cuenta, emite una interrupción. El Timer tiene dos registros, CONT (registro contador) y COMP (registro de comparación), con direcciones de la memoria de ES 10h y 11h, respectivamente.

(b) *La función que cumplen sus registros, la dirección de cada uno y cómo se programan.*

La función de los registros del Timer es:

- CONT (10h): Se incrementa, automáticamente, una vez por segundo, para contar tiempo transcurrido.
- COMP (11h): Contiene el tiempo límite del Timer. Cuando CONT vale igual que COMP, se dispara la interrupción.

Ejercicio 13.

Modificar el programa anterior para que también cuente minutos (00:00-59:59), pero que actualice la visualización en pantalla cada 10 segundos.

```

CONT EQU 10h
COMP EQU 11h
EOI EQU 20h
IMR EQU 21h
INT1 EQU 25h
N_CLK EQU 10

org 40
IP_CLK DW RUT_CLK

org 1000h
MIN_D DB 30h
MIN_U DB 30h, 58
SEG_D DB 30h
SEG_U DB 30h, 32
FIN DB ?

RUT_CLK:    org 3000h
            push ax
            inc SEG_D
            cmp SEG_D, 36h
            jnz IMPRIMIR
            mov SEG_D, 30h
            inc MIN_U
            cmp MIN_U, 3Ah
            jnz IMPRIMIR
            mov MIN_U, 30h
            inc MIN_D
            cmp MIN_D, 36h
            jnz IMPRIMIR
            mov MIN_D, 30h

IMPRIMIR:   int 7
            mov al, 0
            out CONT, al
            mov al, EOI
            out EOI, al
            pop ax
            iret

org 2000h
cli
mov al, 0FDh
out IMR, al
mov al, N_CLK

```

```
    out INT1, al
    mov al, 0
    out CONT, al
    mov al, 10
    out COMP, al
    mov bx, offset MIN_D
    mov al, offset FIN - offset MIN_D
    sti
LAZO: jmp LAZO
    int 0
    end
```

Ejercicio 14.

Implementar un reloj similar al utilizado en los partidos de básquet, que arranque y detenga su marcha al presionar sucesivas veces la tecla F10 y que finalice el conteo al alcanzar los 30 segundos.

```

CONT EQU 10h
COMP EQU 11h
EOI EQU 20h
IMR EQU 21h
INT0 EQU 24h
INT1 EQU 25h
N_CLK EQU 10
N_F10 EQU 20

org 40
IP_CLK DW RUT_CLK

org 80
IP_F10 DW RUT_F10

org 1000h
SEG_D DB 30h
SEG_U DB 30h, 32
FIN DB ?

RUT_CLK:  org 3000h
           push ax
           inc SEG_U
           cmp SEG_U, 3Ah
           jnz IMPRIMIR
           mov SEG_U, 30h
           inc SEG_D
           cmp SEG_D, 33h
           jnz IMPRIMIR
           mov cl, 1
           mov al, 0FFh
           out IMR, al
IMPRIMIR: int 7
           mov al, 0
           out CONT, al
           mov al, EOI
           out EOI, al
           pop ax
           iret

RUT_F10:   org 4000h
           push ax
           in al, IMR

```

```
xor al, 00000010b
out IMR, al
mov al, EOI
out EOI, al
pop ax
iret
```

```
org 2000h
cli
mov al, 0FCh
out IMR, al
mov al, N_F10
out INT0, al
mov al, N_CLK
out INT1, al
mov al, 0
out CONT, al
mov al, 10
out COMP, al
mov bx, offset SEG_D
mov al, offset FIN - offset SEG_D
mov cl, 0
sti
LAZO: cmp cl, 0
      jz LAZO
      int 0
      end
```

Ejercicio 15.

Escribir un programa que implemente un conteo regresivo a partir de un valor ingresado desde el teclado. El conteo debe comenzar al presionarse la tecla F10. El tiempo transcurrido debe mostrarse en pantalla, actualizándose el valor cada segundo.

```

CONT EQU 10h
COMP EQU 11h
EOI EQU 20h
IMR EQU 21h
INT0 EQU 24h
INT1 EQU 25h
N_CLK EQU 10
N_F10 EQU 20

org 40
IP_CLK DW RUT_CLK

org 80
IP_F10 DW RUT_F10

org 1000h
NUM DB ?, 32
FIN_NUM DB ?

RUT_CLK:    org 3000h
            push ax
            int 7
            dec cl
            cmp cl, 30h
            jns SEGUIR
            mov al, 0FFh
            out IMR, al
            jmp FIN
SEGUIR:     mov NUM, cl
            mov al, 0
            out CONT, al
FIN:        mov al, EOI
            out EOI, al
            pop ax
            iret

RUT_F10:    org 4000h
            push ax
            in al, IMR
            xor al, 00000010b
            out IMR, al
            mov al, EOI
            out EOI, al

```

```
    pop ax
    iret

    org 2000h
    cli
    mov al, 0FEh
    out IMR, al
    mov al, N_F10
    out INT0, al
    mov al, N_CLK
    out INT1, al
    mov al, 0
    out CONT, al
    mov al, 10
    out COMP, al
    mov bx, offset NUM
    int 6
    mov bx, offset NUM
    mov al, offset FIN_NUM - offset NUM
    mov cl, NUM
    sti
LAZO:  cmp cl, 30h
       jns LAZO
       int 0
       end
```


PRACTICA 3

Entrada/Salida

Objetivos: Comprender la comunicación entre el microprocesador y los periféricos externos (luces, microconmutadores e impresora). Configurar la interfaz de entrada/salida (PIO), el dispositivo de handshaking (HAND-SHAKE) y el dispositivo de comunicación serie (USART) para el intercambio de información entre el microprocesador y el mundo exterior. Escribir programas en el lenguaje assembly del simulador VonSim y el MSX88. Ejecutarlos y verificar los resultados, analizando el flujo de información entre los distintos componentes del sistema.

1) Uso de las luces y las llaves a través del PIO. Ejecutar los programas con el simulador VonSim utilizando los dispositivos “Llaves y Luces” que conectan las llaves al puerto PA del PIO y a las luces al puerto PB.

- a) * Escribir un programa que encienda las luces con el patrón 11000011, o sea, solo las primeras y las últimas dos luces deben prenderse, y el resto deben apagarse.
- b) * Escribir un programa que verifique si la llave de más a la izquierda está prendida. Si es así, mostrar en pantalla el mensaje “Llave prendida”, y de lo contrario mostrar “Llave apagada”. Solo importa el valor de la llave de más a la izquierda (bit más significativo). Recordar que las llaves se manejan con las teclas 0-7.
- c) * Escribir un programa que permite encender y apagar las luces mediante las llaves. El programa no deberá terminar nunca, y continuamente revisar el estado de las llaves, y actualizar de forma consecuente el estado de las luces. La actualización se realiza simplemente prendiendo la luz *i* si la llave *i* correspondiente está encendida (valor 1), y apagándola en caso contrario. Por ejemplo, si solo la primera llave está encendida, entonces solo la primera luz se debe quedar encendida.
- d) * Escribir un programa que implemente un encendido y apagado sincronizado de las luces. Un contador, que inicializa en cero, se incrementa en uno una vez por segundo. Por cada incremento, se muestra a través de las luces, prendiendo solo aquellas luces donde el valor de las llaves es 1. Entonces, primero se enciende solo la luz de más a la derecha, correspondiente al patrón 00000001. Luego se continúa con los patrones 00000010, 00000011, y así sucesivamente. El programa termina al llegar al patrón 11111111.
- e) Escribir un programa que encienda una luz a la vez, de las ocho conectadas al puerto paralelo del microprocesador a través de la PIO, en el siguiente orden de bits: 0-1-2-3-4-5-6-7-6-5-4-3-2-1-0-1-2-3-4-5-6-7-6-5-4-3-2-1-0-1-..., es decir, 00000001, 00000010, 00000100, etc. Cada luz debe estar encendida durante un segundo. El programa nunca termina.

2) Uso de la impresora a través de la PIO. Ejecutar los programas configurando el simulador VonSim con los dispositivos “Impresora (PIO)”. En esta configuración, el puerto de datos de la impresora se conecta al puerto PB del PIO, y los bits de busy y strobe de la misma se conectan a los bits 0 y 1 respectivamente del puerto PA. Presionar F5 para mostrar la salida en papel. El papel se puede blanquear ingresando el comando BI.

- a) * Escribir un programa para imprimir la letra “A” utilizando la impresora a través de la PIO.
- b) * Escribir un programa para imprimir el mensaje “ORGANIZACION Y ARQUITECTURA DE COMPUTADORAS” utilizando la impresora a través de la PIO.
- c) * Escribir un programa que solicita el ingreso de cinco caracteres por teclado y los envía de a uno por vez a la impresora a través de la PIO a medida que se van ingresando. No es necesario mostrar los caracteres en la pantalla.
- d) * Escribir un programa que solicite ingresar caracteres por teclado y que recién al presionar la tecla F10 los envíe a la impresora a través de la PIO. No es necesario mostrar los caracteres en la pantalla.

3) Uso de la impresora a través del HAND-SHAKE. Ejecutar los programas configurando el simulador VonSim con los dispositivos “Impresora (Handshake)”

- a) * Escribir un programa que imprime “INGENIERIA E INFORMATICA” en la impresora a través del HAND-SHAKE. La comunicación se establece por **consulta de estado** (polling). ¿Qué diferencias encuentra con el ejercicio 2b?

- b) ¿Cuál es la ventaja en utilizar el HAND-SHAKE con respecto al PIO para comunicarse con la impresora? Sacando eso de lado, ¿Qué ventajas tiene el PIO, en general, con respecto al HAND-SHAKE?
 - c) * Escribir un programa que imprime "UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA" en la impresora a través del HAND-SHAKE. La comunicación se establece por **interrupciones** emitidas desde el HAND-SHAKE cada vez que la impresora se desocupa.
 - d) Escribir un programa que solicite el ingreso de cinco caracteres por teclado y los almacene en memoria. Una vez ingresados, que los envíe a la impresora a través del HAND-SHAKE, en primer lugar tal cual fueron ingresados y a continuación en sentido inverso. Utilizar el HAND-SHAKE en modo **consulta de estado**. ¿Qué diferencias encuentra con el ejercicio 2c?
 - e) Idem d), pero ahora utilizar el HAND-SHAKE en modo **interrupciones**.
- 4) **Uso de la impresora a través del dispositivo USART por consulta de estado.** Ejecutar utilizando el simulador MSX88 (versión antigua del VonSim) en configuración P1 C4 y utilizar el comando PI que corresponda en cada caso (ver uso de Comando PI en el simulador).
- a) * Escribir un programa que imprima el carácter "A" en la impresora a través de la USART usando el protocolo **DTR**. La comunicación es por **consulta de estado**.
 - b) * Escribir un programa que imprima la cadena "USART DTR POLLING" en la impresora a través de la USART usando el protocolo **DTR**. La comunicación es por **consulta de estado**.
 - c) * Escribir un programa que imprima la cadena "USART XON/XOFF POLLING" en la impresora a través de la USART usando el protocolo **XON/XOFF** realizando la comunicación entre CPU y USART por **consulta de estado**.

Nota: Los ejercicios marcados con * tienen una solución propuesta.

Anexo DMA

Objetivos: Comprender el funcionamiento del Controlador de Acceso Directo a Memoria (CDMA) incluido en el simulador MSX88. Configurarlos para la transferencia de datos memoria-memoria y memoria-periférico en modo bloque y bajo demanda. Escribir programas en el lenguaje assembly del simulador MSX88. Ejecutarlos y verificar los resultados, analizando el flujo de información entre los distintos componentes del sistema

1- DMA. Transferencia de datos memoria-memoria.

Programa que copia una cadena de caracteres almacenada a partir de la dirección 1000H en otra parte de la memoria, utilizando el CDMA en modo de transferencia por bloque. La cadena original se debe mostrar en la pantalla de comandos antes de la transferencia. Una vez finalizada, se debe visualizar en la pantalla la cadena copiada para verificar el resultado de la operación. Ejecutar el programa en la configuración P1 C3.

PIC	EQU 20H	ORG 2000H
DMA	EQU 50H	CLI
N_DMA	EQU 20	MOV AL, N_DMA
		OUT PIC+7, AL ; reg INT3 de PIC
	ORG 80	MOV AX, OFFSET
		MSJ
IP_DMA	DW RUT_DMA	OUT DMA, AL ; dir comienzo ..
		MOV AL, AH ; del bloque ..
	ORG 1000H	OUT DMA+1, AL ; a transferir
MSJ	DB "FACULTAD DE"	MOV AX, OFFSET FIN-OFFSET MSJ
	DB " INFORMATICA"	OUT DMA+2, AL ; cantidad ..
FIN	DB ?	MOV AL, AH ; a ..
NCHAR	DB ?	OUT DMA+3, AL ; transferir
		MOV AX, OFFSET COPIA
	ORG 1500H	OUT DMA+4, AL ; dir destino ..
COPIA	DB ?	MOV AL, AH ; del ..
		OUT DMA+5, AL ; bloque
; rutina	aten interrupción del CDMA	MOV AL, 0AH ; CDMA en transfer..
	ORG 3000H	OUT DMA+6, AL ; mem-mem por bloque
RUT_DMA:	MOV AL, 0FFH ;inhabilita..	MOV AL, 0F7H
	OUT PIC+1, AL ;interrupc de PIC	OUT PIC+1, AL ; habilita INT3
	MOV BX, OFFSET COPIA	STI
	MOV AL, NCHAR	MOV BX, OFFSET MSJ
	INT 7	MOV AL, OFFSET FIN-OFFSET MSJ
	MOV AL, 20H	MOV NCHAR, AL
	OUT PIC, AL ; EOI	INT 7 ; mensaje original
	IRET	MOV AL, 7H
		OUT DMA+7, AL ; arranque Transfer
		INT 0
		END

Cuestionario:

- Analizar minuciosamente cada línea del programa anterior.
- Explicar qué función cumple cada registro del CDMA e indicar su dirección.
- Describir el significado de los bits del registro CTRL.
- ¿Qué diferencia hay entre transferencia de datos por bloque y bajo demanda?
- ¿Cómo se le indica al CDMA desde el programa que debe arrancar la transferencia de datos?
- ¿Qué le indica el CDMA a la CPU a través de la línea hrq? ¿Qué significa la respuesta que le envía la CPU a través de la línea hlda?
- Explicar detalladamente cada paso de la operación de transferencia de un byte desde una celda a otra de la memoria. Verificar que en esta operación intervienen el bus de direcciones, el bus de datos y las líneas mrd y mwr.
- ¿Qué sucede con los registros RF, CONT y RD del CDMA después de transferido un byte?
- ¿Qué evento hace que el CDMA emita una interrupción y a través de qué línea de control lo hace?
- ¿Cómo se configura el PIC para atender la interrupción del CDMA?
- ¿Qué hace la rutina de interrupción del CDMA del programa anterior?

2- DMA. Transferencia de datos memoria-periférico.

Programa que transfiere datos desde la memoria hacia la impresora sin intervención de la CPU, utilizando el CDMA en modo de transferencia bajo demanda.

```

PIC      EQU 20H
HAND     EQU 40H
DMA      EQU 50H
N_DMA    EQU 20

IP_DMA   DW  RUT_DMA

        ORG 80
        ORG 1000H
MSJ      DB  " INFORMATICA"
FIN      DB  ?
FLAG     DB  0

; rutina atención interrupción del CDMA
RUT_DMA: ORG 3000H
        MOV AL, 0          ;inhabilita..
        OUT HAND+1, AL    ;interrup de HAND
        MOV FLAG, 1
        MOV AL, 0FFH      ;inhabilita..
        OUT PIC+1, AL     ;interrup de PIC
        MOV AL, 20H
        OUT PIC, AL       ; EOI
        IRET

        ORG 2000H
        CLI
        MOV AL, N_DMA
        OUT PIC+7, AL     ; reg INT3 de PIC
        MOV AX, OFFSET MSJ
        OUT DMA, AL       ; dir comienzo ..
        MOV AL, AH        ; del bloque ..
        OUT DMA+1, AL     ; a transferir
        MOV AX, OFFSET FIN-OFFSET MSJ
        OUT DMA+2, AL     ; cantidad ..
        MOV AL, AH        ; a ..
        OUT DMA+3, AL     ; transferir
        MOV AL, 4         ; inicialización ..
        OUT DMA+6, AL     ; de control DMA
        MOV AL, 0F7H
        OUT PIC+1, AL     ; habilita INT3
        OUT DMA+7, AL     ; arranque Transfer
        MOV AL, 80H
        OUT HAND+1, AL    ; interrup de HAND
        STI

        LAZO: CMP FLAG, 1
              JNZ LAZO
              INT 0
              END

```

Cuestionario:

- Analizar minuciosamente cada línea del programa anterior.
- ¿Qué debe suceder para que el HAND-SHAKE emita una interrupción al CDMA?
- ¿Cómo demanda el periférico, en este caso el HAND-SHAKE, la transferencia de datos desde memoria? ¿A través de qué líneas se comunican con el CDMA ante cada pedido?
- Explicar detalladamente cada paso de la operación de transferencia de un byte desde una celda de memoria hacia el HAND-SHAKE y la impresora.
- ¿Qué evento hace que el CDMA emita una interrupción al PIC?
- ¿Cuándo finaliza la ejecución del LAZO?

3. * Configuración del CDMA. Indique cómo configurar el registro **Control** del CDMA para las siguientes transferencias:

- Transferencia Memoria → Memoria, por robo de ciclo
- Transferencia Periférico → Memoria, por ráfagas
- Transferencia Memoria → Periférico, por robo de ciclo

Trabajo Práctico N° 3: **Entrada/Salida.**

Ejercicio 1: Uso de las luces y las llaves a través del PIO.

Ejecutar los programas con el simulador VonSim utilizando los dispositivos “Llaves y Luces” que conectan las llaves al puerto PA del PIO y a las luces al puerto PB.

(a) Escribir un programa que encienda las luces con el patrón 11000011, o sea sólo las primeras y las últimas dos luces deben prenderse y el resto deben apagarse.

PB EQU 31h

CB EQU 33h

org 1000h

PATRON DB 11000011b

org 2000h

mov al, 0

out CB, al

mov al, PATRON

out PB, al

int 0

end

(b) Escribir un programa que verifique si la llave de más a la izquierda está prendida. Si es así, mostrar en pantalla el mensaje “Llave prendida” y, de lo contrario, mostrar “Llave apagada”. Sólo importa el valor de la llave de más a la izquierda (bit más significativo). Recordar que las llaves se manejan con las teclas 0-7.

PA EQU 30h

CA EQU 32h

org 1000h

MSJ1 DB “Llave prendida”

FIN1 DB ?

MSJ2 DB “Llave apagada”

FIN2 DB ?

org 2000h

mov al, 0FFh

out CA, al

in al, PA

and al, 80h

cmp al, 0

jz APAGADA

```

        mov bx, offset MSJ1
        mov al, offset FIN1 - offset MSJ1
        jmp FIN
APAGADA: mov bx, offset MSJ2
        mov al, offset FIN2 - offset MSJ2
FIN:     int 7
        int 0
        end

```

(c) *Escribir un programa que permita encender y apagar las luces mediante las llaves. El programa no deberá terminar nunca y, continuamente, revisar el estado de las llaves y actualizar, de forma consecuyente, el estado de las luces. La actualización se realiza, simplemente, prendiendo la luz i si la llave i correspondiente está encendida (valor 1) y apagándola en caso contrario. Por ejemplo, si sólo la primera llave está encendida, entonces, sólo la primera luz se debe quedar encendida.*

```

        PA EQU 30h
        PB EQU 31h
        CA EQU 32h
        CB EQU 33h

        org 2000h
        mov al, 0FFh
        out CA, al
        mov al, 0
        out CB, al
POLL:   in al, PA
        out PB, al
        jmp POLL
        int 0
        end

```

(d) *Escribir un programa que implemente un encendido y apagado sincronizado de las luces. Un contador, que inicializa en cero, se incrementa en uno una vez por segundo. Por cada incremento, se muestra a través de las luces, prendiendo sólo aquellas luces donde el valor de las llaves es 1. Entonces, primero, se enciende sólo la luz de más a la derecha, correspondiente al patrón 00000001. Luego, se continúa con los patrones 00000010, 00000011 y así sucesivamente. El programa termina al llegar al patrón 11111111.*

```

        CONT EQU 10h
        COMP EQU 11h
        EOI EQU 20h
        IMR EQU 21h
        INT1 EQU 25h
        PB EQU 31h

```

```

        CB EQU 33h
        N_CLK EQU 10

        org 40
        IP_CLK DW RUT_CLK

RUT_CLK:    org 3000h
            push ax
            mov ax, cx
            out PB, ax
            inc cx
            cmp cx, 256
            jnz SEGUIR
            mov al, 0FFh
            out IMR, al
            jmp FIN
SEGUIR:     mov al, 0
            out CONT, al
FIN:        mov al, EOI
            out EOI, al
            pop ax
            iret

        org 2000h
        cli
        mov al, 0FDH
        out IMR, al
        mov al, N_CLK
        out INT1, al
        mov al, 0
        out CONT, al
        mov al, 10
        out COMP, al
        mov al, 0
        out CB, al
        mov cx, 0
        sti
LAZO:       cmp cx, 256
            jnz LAZO
            int 0
            end

```

(e) Escribir un programa que encienda una luz a la vez, de las ocho conectadas al puerto paralelo del microprocesador a través de la PIO, en el siguiente orden de bits: 0-1-2-3-4-5-6-7-6-5-4-3-2-1-0-1-2-3-4-5-6-7-6-5-4-3-2-1-0-1-..., es decir, 00000001, 00000010, 00000100, etc. Cada luz, debe estar encendida durante un segundo. El programa nunca termina.

Opción 1:

```
PB EQU 31h
CB EQU 33h

org 1000h
PATRON DB 0,1,2,4,8,16,32,64,128

org 2000h
mov bx, offset PATRON
mov al, 0
out CB, al
CRECER: inc bx
        mov al, [bx]
        out PB, al
        cmp byte ptr [bx], 128
        jnz CRECER
DECRECER: dec bx
        mov al, [bx]
        out PB, al
        cmp byte ptr [bx], 1
        jnz DECRECER
        jmp CRECER
int 0
end
```

Opción 2:

```
CONT EQU 10h
COMP EQU 11h
EOI EQU 20h
IMR EQU 21h
INT1 EQU 25h
PB EQU 31h
CB EQU 33h
N_CLK EQU 10

org 40
IP_CLK DW RUT_CLK

org 1000h
PATRON DB 0,1,2,4,8,16,32,64,128

org 3000h
RUT_CLK: push ax
        mov al, 0
        out CONT, al
        mov al, EOI
        out EOI, al
        pop ax
```



```
    ired

    org 2000h
    cli
    mov al, 0FDh
    out IMR, al
    mov al, N_CLK
    out INT1, al
    mov al, 0
    out CONT, al
    mov al, 10
    out COMP, al
    mov al, 0
    out CB, al
    mov bx, offset PATRON
    sti
CRECER:  cli
        inc bx
        mov al, [bx]
        out PB, al
        sti
        cmp byte ptr [bx], 128
        jnz CRECER
DECRECER: cli
        dec bx
        mov al, [bx]
        out PB, al
        sti
        cmp byte ptr [bx], 1
        jnz DECRECER
        jmp CRECER
    int 0
    end
```

Ejercicio 2: Uso de la impresora a través del PIO.

Ejecutar los programas configurando el simulador VonSim con los dispositivos “Impresora (PIO)”. En esta configuración, el puerto de datos de la impresora se conecta al puerto PB del PIO y los bits de busy y strobe de la misma se conectan a los bits 0 y 1, respectivamente, del puerto PA. Presionar F5 para mostrar la salida en papel. El papel se puede blanquear ingresando el comando BI.

(a) *Escribir un programa para imprimir la letra “A” utilizando la impresora a través de la PIO.*

```

PA EQU 30h
PB EQU 31h
CA EQU 32h
CB EQU 33h

org 1000h
CHAR DB "A"

PIO:    org 3000h
        push ax
        mov al, 1
        out CA, al
        mov al, 0
        out CB, al
        pop ax
        ret

STROBE0: org 4000h
        push ax
        in al, PA
        and al, 11111101b
        out PA, al
        pop ax
        ret

STROBE1: org 5000h
        push ax
        in al, PA
        or al, 00000010b
        out PA, al
        pop ax
        ret

POLL:   org 6000h
        push ax
        in al, PA
        and al, 1
        jnz POLL

```

```

pop ax
ret

org 2000h
call PIO
call STROBE0
call POLL
mov al, CHAR
out PB, al
call STROBE1
nop
nop
nop
nop
nop
int 0
end

```

(b) Escribir un programa para imprimir el mensaje “ORGANIZACIÓN Y ARQUITECTURA DE COMPUTADORAS” utilizando la impresora a través de la PIO.

```

PA EQU 30h
PB EQU 31h
CA EQU 32h
CB EQU 33h

org 1000h
MSJ DB “ORGANIZACIÓN Y ARQUITECTURA DE
COMPUTADORAS”
FIN DB ?

PIO:
org 3000h
push ax
mov al, 1
out CA, al
mov al, 0
out CB, al
pop ax
ret

STROBE0:
org 4000h
push ax
in al, PA
and al, 1111101b
out PA, al
pop ax
ret

```

```

STROBE1:    org 5000h
            push ax
            in al, PA
            or al, 00000010b
            out PA, al
            pop ax
            ret

POLL:       org 6000h
            push ax
            in al, PA
            and al, 1
            jnz POLL
            pop ax
            ret

LAZO:       org 2000h
            call PIO
            call STROBE0
            mov bx, offset MSJ
            mov cl, offset FIN - offset MSJ
            call POLL
            mov al, [bx]
            out PB, al
            call STROBE1
            call STROBE0
            inc bx
            dec cl
            jnz LAZO
            int 0
            end

```

(c) *Escribir un programa que solicita el ingreso de cinco caracteres por teclado y los envía, de a uno por vez, a la impresora a través de la PIO a medida que se van ingresando. No es necesario mostrar los caracteres en la pantalla.*

```

            PA EQU 30h
            PB EQU 31h
            CA EQU 32h
            CB EQU 33h

            org 1000h
            CHAR DB ?
            CHARS DB 5

PIO:        org 3000h
            push ax
            mov al, 1

```

```
        out CA, al
        mov al, 0
        out CB, al
        pop ax
        ret

STROBE0:    org 4000h
            push ax
            in al, PA
            and al, 11111101b
            out PA, al
            pop ax
            ret

STROBE1:    org 5000h
            push ax
            in al, PA
            or al, 00000010b
            out PA, al
            pop ax
            ret

POLL:       org 6000h
            push ax
            in al, PA
            and al, 1
            jnz POLL
            pop ax
            ret

LAZO:       org 2000h
            call PIO
            call STROBE0
            mov bx, offset CHAR
            mov cl, CHARS
            int 6
            call POLL
            mov al, [bx]
            out PB, al
            call STROBE1
            call STROBE0
            dec cl
            jnz LAZO
            int 0
            end
```

(d) *Escribir un programa que solicite ingresar caracteres por teclado y que, recién al presionar la tecla F10, los envíe a la impresora a través de la PIO. No es necesario mostrar los caracteres en la pantalla.*

```
EOI EQU 20h
IMR EQU 21h
INT0 EQU 24h
PA EQU 30h
PB EQU 31h
CA EQU 32h
CB EQU 33h
N_F10 EQU 10

org 40
ID_F10 DW RUT_F10

org 1000h
CADENA DB ?

RUT_F10:    org 3000h
            push ax
            mov ch, 1
            mov al, 0FFh
            out IMR, al
            mov al, EOI
            out EOI, al
            pop ax
            iret

PIO:        org 4000h
            push ax
            mov al, 1
            out CA, al
            mov al, 0
            out CB, al
            pop ax
            ret

STROBE0:    org 4500h
            push ax
            in al, PA
            and al, 11111101b
            out PA, al
            pop ax
            ret

STROBE1:    org 5000h
            push ax
            in al, PA
            or al, 00000010b
            out PA, al
            pop ax
            ret
```

```
POLL:    org 5500h
          push ax
          in al, PA
          and al, 1
          jnz POLL
          pop ax
          ret

PIC:      org 6000h
          push ax
          mov al, 0FEh
          out IMR, al
          mov al, N_F10
          out INT0, al
          pop ax
          ret

          org 2000h
          cli
          call PIO
          call STROBE0
          call PIC
          sti
          mov bx, offset CADENA
          mov cl, 0
          mov ch, 0
LAZO1:    int 6
          inc bx
          inc cl
          cmp ch, 1
          jnz LAZO1
          mov bx, offset CADENA
LAZO2:    call POLL
          mov al, [bx]
          out PB, al
          call STROBE1
          call STROBE0
          inc bx
          dec cl
          jnz LAZO2
          int 0
          end
```

Ejercicio 3: Uso de la impresora a través del HAND-SHAKE.

Ejecutar los programas configurando el simulador VonSim con los dispositivos “Impresora (Handshake)”.

(a) *Escribir un programa que imprima “INGENIERÍA E INFORMÁTICA” en la impresora a través del HAND-SHAKE. La comunicación se establece por consulta de estado (polling). ¿Qué diferencias se encuentran con el Ejercicio 2b?*

```

DATO EQU 40h
ESTADO EQU 41h

org 1000h
MSJ DB “INGENIERÍA E INFORMÁTICA”
FIN DB ?

org 2000h
mov bx, offset MSJ
mov cl, offset FIN - offset MSJ
POLL: in al, ESTADO
      and al, 1
      jnz POLL
      mov al, [bx]
      out DATO, al
      inc bx
      dec cl
      jnz POLL
      int 0
      end

```

Las diferencias que se encuentran con el Ejercicio 2b son que no es necesario configurar el PIO ni tampoco es necesario configurar las señales de strobe.

(b) *¿Cuál es la ventaja en utilizar el HAND-SHAKE con respecto al PIO para comunicarse con la impresora? Sacando eso de lado, ¿qué ventajas tiene el PIO, en general, con respecto al HAND-SHAKE?*

La ventaja en utilizar el HAND-SHAKE con respecto al PIO para comunicarse con la impresora es que manda señal de strobe automáticamente. Sacando eso de lado, las ventajas que tiene el PIO, en general, con respecto al HAND-SHAKE, es que sirve para comunicarse con otros dispositivos.

(c) *Escribir un programa que imprime “UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA” en la impresora a través del HAND-SHAKE. La comunicación se establece por interrupciones emitidas desde el HAND-SHAKE cada vez que la impresora se desocupa.*


```
EOI EQU 20h
IMR EQU 21h
INT2 EQU 26h
DATO EQU 40h
ESTADO EQU 41h
N_HSK EQU 10

org 40
IP_HSK DW RUT_HSK

org 1000h
MSJ DB "UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PLATA"
FIN_MSJ DB ?

RUT_HSK: org 3000h
          push ax
          mov al, [bx]
          out DATO, al
          inc bx
          dec cl
          cmp cl, 0
          jnz FIN
          mov al, 0FFh
          out IMR, al
          in al, ESTADO
          and al, 0111111b
          out ESTADO, al
FIN:      mov al, EOI
          out EOI, al
          pop ax
          iret

org 2000h
cli
mov al, 0FBh
out IMR, al
mov al, N_HSK
out INT2, al
in al, ESTADO
or al, 10000000b
out ESTADO, al
mov bx, offset MSJ
mov cl, offset FIN_MSJ - offset MSJ
sti
LAZO:    cmp cl, 0
          jnz LAZO
          int 0
          end
```

(d) *Escribir un programa que solicite el ingreso de cinco caracteres por teclado y los almacene en memoria. Una vez ingresados, que los envíe a la impresora a través del HAND-SHAKE, en primer lugar tal cual fueron ingresados y, a continuación, en sentido inverso. Utilizar el HAND-SHAKE en modo consulta de estado. ¿Qué diferencias se encuentran con el Ejercicio 2c?*

```

DATO EQU 40h
ESTADO EQU 41h

org 1000h
CHARS DB 5
CADENA DB ?,?,?,?,?
FIN DB ?

org 2000h
mov bx, offset CADENA
mov cl, CHARS
LAZO:  int 6
      inc bx
      dec cl
      cmp cl, 0
      jnz LAZO
      mov bx, offset CADENA
      mov cl, offset FIN - offset CADENA
POLL1: in al, ESTADO
      and al, 1
      jnz POLL1
      mov al, [bx]
      out DATO, al
      inc bx
      dec cl
      jnz POLL1
      mov bx, offset CADENA+4
      mov cl, offset FIN - offset CADENA
POLL2: in al, ESTADO
      and al, 1
      jnz POLL2
      mov al, [bx]
      out DATO, al
      dec bx
      dec cl
      jnz POLL2
      int 0
      end

```

Las diferencias que se encuentran con el Ejercicio 2c son que los cinco caracteres son enviados a la impresora todos a la vez y no de a uno por vez.

(e) *Idem (d), pero, ahora, utilizar el HAND-SHAKE en modo interrupciones.*

```

EOI EQU 20h
IMR EQU 21h
INT2 EQU 26h
DATO EQU 40h
ESTADO EQU 41h
N_HSK EQU 10

org 40
IP_HSK DW RUT_HSK

org 1000h
CADENA DB ?,?,?,?
FIN_CADENA DB ?

RUT_HSK:  org 3000h
          push ax
          mov al, [bx]
          out DATO, al
          dec ch
          cmp ch, 6
          js DESC
          inc bx
          jmp SEGUIR
DESC:     cmp ch, 5
          jz SEGUIR
          dec bx
SEGUIR:   dec cl
          cmp cl, 0
          jnz FIN
          mov al, 0FFh
          out IMR, al
          in al, ESTADO
          and al, 0111111b
          out ESTADO, al
FIN:      mov al, EOI
          out EOI, al
          pop ax
          iret

org 2000h
cli
mov al, 0FBh
out IMR, al
mov al, N_HSK
out INT2, al
in al, ESTADO

```

```
    or al, 10000000b
    out ESTADO, al
    mov bx, offset CADENA
    mov cl, offset FIN_CADENA - offset CADENA
LAZO1: int 6
       inc bx
       dec cl
       cmp cl, 0
       jnz LAZO1
       mov bx, offset CADENA
       mov cl, 10
       mov ch, 10
       sti
LAZO2: cmp cl, 0
       jnz LAZO2
       int 0
       end
```

Ejercicio 4: Uso de la impresora a través del dispositivo USART por consulta de estado.

Ejecutar utilizando el simulador MSX88 (versión antigua del VonSim) en configuración P1 C4 y utilizar el comando PI que corresponda en cada caso (ver uso de Comando PI en el simulador).

(a) *Escribir un programa que imprima el carácter “A” en la impresora a través de la USART usando el protocolo DTR . La comunicación es por consulta de estado.*

(b) *Escribir un programa que imprima la cadena “USART DTR POLLING” en la impresora a través de la USART usando el protocolo DTR. La comunicación es por consulta de estado.*

(c) *Escribir un programa que imprima la cadena “USART XON/XOFF POLLING” en la impresora a través de la USART usando el protocolo XON/XOFF realizando la comunicación entre CPU y USART por consulta de estado.*

Ejercicio 5: DMA (Transferencia de datos memoria-memoria).

Programa que copia una cadena de caracteres almacenada a partir de la dirección 1000H en otra parte de la memoria, utilizando el CDMA en modo de transferencia por bloque. La cadena original se debe mostrar en la pantalla de comandos antes de la transferencia. Una vez finalizada, se debe visualizar en la pantalla la cadena copiada para verificar el resultado de la operación. Ejecutar el programa en la configuración P1 C3.

- (a) Analizar, minuciosamente, cada línea del programa anterior.*
- (b) Explicar qué función cumple cada registro del CDMA e indicar su dirección.*
- (c) Describir el significado de los bits del registro CTRL.*
- (d) ¿Qué diferencia hay entre transferencia de datos por bloque y bajo demanda?*
- (e) ¿Cómo se le indica al CDMA desde el programa que debe arrancar la transferencia de datos?*
- (f) ¿Qué le indica el CDMA a la CPU a través de la línea hrq? ¿Qué significa la respuesta que le envía la CPU a través de la línea hlra?*

(g) *Explicar, detalladamente, cada paso de la operación de transferencia de un byte desde una celda a otra de la memoria. Verificar que, en esta operación, intervienen el bus de direcciones, el bus de datos y las líneas mrd y mwr.*

(h) *¿Qué sucede con los registros RF, CONT y RD del CDMA después de transferido un byte?*

(i) *¿Qué evento hace que el CDMA emita una interrupción y a través de qué línea de control lo hace?*

(j) *¿Cómo se configura el PIC para atender la interrupción del CDMA?*

(k) *¿Qué hace la rutina de interrupción del CDMA del programa anterior?*

Ejercicio 6: DMA (Transferencia de datos memoria-periférico).

Programa que transfiere datos desde la memoria hacia la impresora sin intervención de la CPU, utilizando el CDMA en modo de transferencia bajo demanda.

- (a) *Analizar, minuciosamente, cada línea del programa anterior.*
- (b) *¿Qué debe suceder para que el HAND-SHAKE emita una interrupción al CDMA?*
- (c) *¿Cómo demanda el periférico, en este caso el HAND-SHAKE, la transferencia de datos desde memoria? ¿A través de qué líneas se comunican con el CDMA ante cada pedido?*
- (d) *Explicar, detalladamente, cada paso de la operación de transferencia de un byte desde una celda de memoria hacia el HAND-SHAKE y la impresora.*
- (e) *¿Qué evento hace que el CDMA emita una interrupción al PIC?*
- (f) *¿Cuándo finaliza la ejecución del LAZO?*

Ejercicio 7: Configuración del CDMA.

Indicar cómo configurar el registro Control del CDMA para las siguientes transferencias:

(a) *Transferencia Memoria \rightarrow Memoria, por robo de ciclo.*

(b) *Transferencia Periférico \rightarrow Memoria, por ráfagas.*

(c) *Transferencia Memoria \rightarrow Periférico, por robo de ciclo.*

PRACTICA 4

Segmentación de cauce en procesador RISC

Objetivos: Comprender el funcionamiento de la segmentación de cauce del procesador MIPS de 64 bits. Analizar las ventajas e inconvenientes de este tipo de arquitectura. Familiarizarse con el desarrollo de programas para procesadores con sets reducidos de instrucciones (RISC). Resolver problemas y verificarlos a través de simulaciones (winmips64)

Los ejercicios con * tienen solución propuesta total o parcial

- 1) Muchas instrucciones comunes en procesadores con arquitectura CISC no forman parte del repertorio de instrucciones del MIPS64, pero pueden implementarse haciendo uso de una única instrucción. Evaluar las siguientes instrucciones, indicar qué tarea realizan y cuál sería su equivalente en lenguaje assembly del x86.

- a) `dadd r1, r2, r0`
- b) `daddi r3, r0, 5`
- c) `dsub r4, r4, r4`
- d) `daddi r5, r5, -1`
- e) `xori r6, r6, 0xffffffffffffffff`

- 2) * El siguiente programa intercambia el contenido de dos palabras de la memoria de datos, etiquetadas A y B.

```
.data
A: .word 1
B: .word 2
.code
ld r1, A(r0)
ld r2, B(r0)
sd r2, A(r0)
sd r1, B(r0)
halt
```

- a) Ejecutarlo en el simulador con la opción Configure/Enable Forwarding deshabilitada. Analizar paso a paso su funcionamiento, examinar las distintas ventanas que se muestran en el simulador y responder:
 - ¿Qué instrucción está generando atascos (stalls) en el cauce (ó pipeline) y por qué?
 - ¿Qué tipo de ‘stall’ es el que aparece?
 - ¿Cuál es el promedio de Ciclos Por Instrucción (CPI) en la ejecución de este programa bajo esta configuración?
- b) Una forma de solucionar los atascos por dependencia de datos es utilizando el Adelantamiento de Operandos o Forwarding. Ejecutar nuevamente el programa anterior con la opción Enable Forwarding habilitada y responder:
 - ¿Por qué no se presenta ningún atasco en este caso? Explicar la mejora.
 - ¿Qué indica el color de los registros en la ventana Register durante la ejecución?
 - ¿Cuál es el promedio de Ciclos Por Instrucción (CPI) en este caso? Comparar con el anterior.

- 3) * Analizar el siguiente programa con el simulador MIPS64:

```
.data
A: .word 1
B: .word 3
.code
ld r1, A(r0)
ld r2, B(r0)
loop: dsll r1, r1, 1
      daddi r2, r2, -1
      bnez r2, loop
halt
```

- a) Ejecutar el programa con Forwarding habilitado y responder:
 - ¿Por qué se presentan atascos tipo RAW?
 - Branch Taken es otro tipo de atasco que aparece. ¿Qué significa? ¿Por qué se produce?
 - ¿Cuántos CPI tiene la ejecución de este programa? Tomar nota del número de ciclos, cantidad de instrucciones y CPI.
- b) Ejecutar ahora el programa deshabilitando el Forwarding y responder:
 - ¿Qué instrucciones generan los atascos tipo RAW y por qué? ¿En qué etapa del cauce se produce el atasco en cada caso y durante cuántos ciclos?
 - Los Branch Taken Stalls se siguen generando. ¿Qué cantidad de ciclos dura este atasco en cada vuelta del lazo ‘loop’? Comparar con la ejecución con Forwarding y explicar la diferencia.
 - ¿Cuántos CPI tiene la ejecución del programa en este caso? Comparar número de ciclos, cantidad de instrucciones y CPI con el caso con Forwarding.
- c) Reordenar las instrucciones para que la cantidad de RAW sea ‘0’ en la ejecución del programa (Forwarding habilitado)
- d) Modificar el programa para que almacene en un arreglo en memoria de datos los contenidos parciales del registro r1 ¿Qué significado tienen los elementos de la tabla que se genera?

- 4) * Dado el siguiente programa:

```
.data
tabla: .word 20, 1, 14, 3, 2, 58, 18, 7, 12, 11
num: .word 7
```

```

long: .word 10
      .code
      ld    r1, long(r0)
      ld    r2, num(r0)
      dadd  r3, r0, r0
      dadd  r10, r0, r0
loop:  ld    r4, tabla(r3)
      beq   r4, r2, listo
      daddi r1, r1, -1
      daddi r3, r3, 8
      bnez  r1, loop
      j     fin
listo: daddi r10, r0, 1
fin:   halt

```

- Ejecutar en simulador con Forwarding habilitado. ¿Qué tarea realiza? ¿Cuál es el resultado y dónde queda indicado?
 - Re-Ejecutar el programa con la opción Configure/Enable Branch Target Buffer habilitada. Explicar la ventaja de usar este método y cómo trabaja.
 - Confeccionar una tabla que compare número de ciclos, CPI, RAWs y Branch Taken Stalls para los dos casos anteriores.
- 5) El siguiente programa multiplica por 2 los elementos de un arreglo llamado datos y genera un nuevo arreglo llamado res. Ejecutar el programa en el simulador winmips64 con la opción Delay Slot habilitada.

```

.data
cant: .word 8
datos: .word 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8
res: .word 0
.code
dadd r1, r0, r0
ld r2, cant(r0)
loop: ld r3, datos(r1)
      daddi r2, r2, -1
      dsll r3, r3, 1
      sd r3, res(r1)
      daddi r1, r1, 8
      bnez r2, loop
      nop
      halt

```

- ¿Qué efecto tiene habilitar la opción Delay Slot (salto retardado)?.
 - ¿Con qué fin se incluye la instrucción NOP? ¿Qué sucedería si no estuviera?.
 - Tomar nota de la cantidad de ciclos, la cantidad de instrucciones y los CPI luego de ejecutar el programa.
 - Modificar el programa para aprovechar el 'Delay Slot' ejecutando una instrucción útil. Simular y comparar número de ciclos, instrucciones y CPI obtenidos con los de la versión anterior.
- 6) Escribir un programa que lea tres números enteros A, B y C de la memoria de datos y determine cuántos de ellos son iguales entre sí (0, 2 o 3). El resultado debe quedar almacenado en la dirección de memoria D.
- 7) * Escribir un programa que recorra una TABLA de diez números enteros y determine cuántos elementos son mayores que X. El resultado debe almacenarse en una dirección etiquetada CANT. El programa debe generar además otro arreglo llamado RES cuyos elementos sean ceros y unos. Un '1' indicará que el entero correspondiente en el arreglo TABLA es mayor que X, mientras que un '0' indicará que es menor o igual.
- 8) * Escribir un programa que multiplique dos números enteros utilizando sumas repetidas (similar a Ejercicio 6 o 7 de la Práctica 1). El programa debe estar optimizado para su ejecución con la opción Delay Slot habilitada.
- 9) Escribir un programa que implemente el siguiente fragmento escrito en un lenguaje de alto nivel:
- ```

while a > 0 do
begin
 x := x + y;
 a := a - 1;
end;

```
- Ejecutar con la opción Delay Slot habilitada.

- 10) Escribir un programa que cuente la cantidad de veces que un determinado caracter aparece en una cadena de texto. Observar cómo se almacenan en memoria los códigos ASCII de los caracteres (código de la letra "a" es 61H). Utilizar la instrucción lbu (load byte unsigned) para cargar códigos en registros. La inicialización de los datos es la siguiente:

```

.data
cadena: .asciiz "abdbcdedfdgdhdid" ; cadena a analizar
car: .asciiz "d" ; caracter buscado
cant: .word 0 ; cantidad de veces que se repite el caracter car en cadena.

```

## **Trabajo Práctico N° 4:** **Segmentación de Cauce en Procesador RISC.**

### **Ejercicio 1.**

*Muchas instrucciones comunes en procesadores con arquitectura RISC no forman parte del repertorio de instrucciones del MIPS64, pero pueden implementarse haciendo uso de una única instrucción. Evaluar las siguientes instrucciones, indicar qué tarea realizan y cuál sería su equivalente en lenguaje Assembly del x86.*

**(a)** *dadd r1, r2, r0.*

La tarea que realiza esta instrucción es sumar r2 y r0 (0) y guardar el resultado en r1. Su equivalente en lenguaje Assembly del x86 es *mov r1, r2*.

**(b)** *daddi r3, r0, 5.*

La tarea que realiza esta instrucción es sumar r0 (0) y 5 y guardar el resultado en r3. Su equivalente en lenguaje Assembly del x86 es *mov r3, 5*.

**(c)** *dsub r4, r4, r4.*

La tarea que realiza esta instrucción es restar r4 menos r4 y guardar el resultado en r4. Su equivalente en lenguaje Assembly del x86 es *mov r4, 0*.

**(d)** *daddi r5, r5, -1.*

La tarea que realiza esta instrucción es sumar r5 más -1 y guardar el resultado en r5. Su equivalente en lenguaje Assembly del x86 es *dec r5*.

**(e)** *xori r6, r6, 0xffffffffffff.*

La tarea que realiza esta instrucción es hacer un XOR entre r6 y ffffffff y guardar el resultado en r6. Su equivalente en lenguaje Assembly del x86 es *XOR r6, 0FFFFh*.

**Ejercicio 2.**

*El siguiente programa intercambia el contenido de dos palabras de la memoria de datos, etiquetadas A y B.*

```
.data
A: .word 1
B: .word 2

.code
ld r1, A(r0)
ld r2, B(r0)
sd r2, A(r0)
sd r1, B(r0)
halt
```

**(a)** *Ejecutar en el simulador con la opción Configure/Enable Forwarding deshabilitada. Analizar paso a paso su funcionamiento, examinar las distintas ventanas que se muestran en el simulador y responder:*

- *¿Qué instrucción está generando atascos (stalls) en el cauce (o pipeline) y por qué?*
- *¿Qué tipo de ‘stall’ es el que aparece?*
- *¿Cuál es el promedio de Ciclos Por Instrucción (CPI) en la ejecución de este programa bajo esta configuración?*

La instrucción que está generando atascos (stalls) en el cauce (o pipeline) es *sd r2, A(r0)* (en su etapa ID) porque necesita que la instrucción *ld r2, B(r0)* finalice su etapa WB.

El tipo de ‘stall’ que aparece es RAW (*Read After Write*).

El promedio de Ciclos Por Instrucción (CPI) en la ejecución de este programa bajo esta configuración es 2,2.

**(b)** *Una forma de solucionar los atascos por dependencia de datos es utilizando el Adelantamiento de Operandos o Forwarding. Ejecutar, nuevamente, el programa anterior con la opción Enable Forwarding habilitada y responder:*

- *¿Por qué no se presenta ningún atasco en este caso? Explicar la mejora.*
- *¿Qué indica el color de los registros en la ventana Register durante la ejecución?*
- *¿Cuál es el promedio de Ciclos Por Instrucción (CPI) en este caso? Comparar con el anterior.*

En este caso, no se presenta ningún atasco porque el dato contenido en el registro R2 podrá ser leído por la instrucción *sd r2, A(r0)* (en su etapa MEM) cuando la instrucción *ld r2, B(r0)* se encuentra finalizando su etapa MEM, es decir, la instrucción *sd r2, A(r0)* (en su etapa ID) no tiene que esperar a que la instrucción *ld r2, B(r0)* finalice su etapa WB, por lo que no aparecen atascos del tipo RAW.

El color de los registros en la ventana Register durante la ejecución indica que el dato (registro R1) está disponible en etapa MEM para adelantamiento. Además, los registros pueden tener color rojo, indicando que el resultado está disponible en EX y puede ser adelantado. Si el color es gris, el valor no está disponible en este ciclo para adelantamiento.

El promedio de Ciclos Por Instrucción (CPI) en la ejecución de este programa, bajo esta configuración, es 1,8, menor que el anterior.

**Ejercicio 3.**

Analizar el siguiente programa con el simulador MIPS64:

```
.data
A: .word 1
B: .word 3

 .code
 ld r1, A(r0)
 ld r2, B(r0)
LOOP: dsll r1, r1, 1
 daddi r2, r2, -1
 bnez r2, LOOP
 halt
```

(a) Ejecutar el programa con Forwarding habilitado y responder:

- ¿Por qué se presentan atascos tipo RAW?
- Branch Taken es otro tipo de atasco que aparece. ¿Qué significa? ¿Por qué se produce?
- ¿Cuántos CPI tiene la ejecución de este programa? Tomar nota del número de ciclos, cantidad de instrucciones y CPI.

Se presentan atascos tipo RAW porque la instrucción *bnez r2, loop* necesita, en su etapa ID, del contenido del registro R2, que está siendo utilizado por la instrucción *daddi r2, r2, -1* (en su etapa EX).

*Branch Taken* significa que se produjo una incorrecta ejecución de la instrucción siguiente a una instrucción condicional y se produce porque la condición a evaluar tarda algunos ciclos en ser ejecutada, mientras que, durante esos ciclos, siguen entrando nuevas instrucciones al *pipeline*. Luego de evaluada la condición, si la instrucción posterior a ésta que se ejecutó no es la que debía ser ejecutada, su ejecución se trunca y se ejecuta la que está en el lugar de memoria indicada por la etiqueta en la instrucción condicional.

La ejecución de este programa tiene 1,75 CPI (21 ciclos y 12 instrucciones).

(b) Ejecutar, ahora, el programa deshabilitando el Forwarding y responder:

- ¿Qué instrucciones generan los atascos tipo RAW y por qué? ¿En qué etapa del cauce se produce el atasco en cada caso y durante cuántos ciclos?
- Los Branch Taken Stalls se siguen generando. ¿Qué cantidad de ciclos dura este atasco en cada vuelta del lazo “loop”? Comparar con la ejecución con Forwarding y explicar la diferencia.
- ¿Cuántos CPI tiene la ejecución del programa en este caso? Comparar número de ciclos, cantidad de instrucciones y CPI con el caso con Forwarding.

Las instrucciones que generan los atascos tipo RAW son *dsll r1, r1, 1* (en su etapa ID) y *bnez r2, loop* (en su etapa ID). La primera porque necesita que la instrucción *ld r1, A(r0)* finalice su etapa WB y la segunda porque necesita que la instrucción *daddi r2, r2, -1* finalice su etapa WB. En el primer caso, el atasco se produce durante 1 ciclo y, en el segundo caso, durante 2 ciclos.

La cantidad de ciclos que dura el atasco *Branch Taken Stalls* en cada vuelta del lazo “loop” es 2. La diferencia con la ejecución con *Forwarding* se debe a que, en ese caso, el dato contenido en el registro R2 podrá ser leído por la instrucción *bnez r2, loop* (en su etapa ID) cuando la instrucción *daddi r2, r2, -1* se encuentra finalizando su etapa MEM y no su etapa WB (como sucede sin *Forwarding*).

En este caso, la ejecución del programa tiene 2,083 CPI (25 ciclos y 12 instrucciones).

(c) *Reordenar las instrucciones para que la cantidad de RAW sea “0” en la ejecución del programa (Forwarding habilitado).*

```

.data
A: .word 1
B: .word 3

.code
ld r2, B(r0)
ld r1, A(r0)
LOOP: daddi r2, r2, -1
 dsll r1, r1, 1
 bnez r2, LOOP
 halt

```

(d) *Modificar el programa para que almacene, en un arreglo en memoria de datos, los contenidos parciales del registro r1. ¿Qué significado tienen los elementos de la tabla que se genera?*

```

.data
A: .word 1
B: .word 3
C: .word 0, 0, 0

.code
ld r2, B(r0)
ld r1, A(r0)
daddi r3, r0, 0
LOOP: sd r1, C(r3)
 dsll r1, r1, 1
 daddi r2, r2, -1
 daddi r3, r3, 8

```



bnez r2, LOOP  
halt

Los elementos de la tabla que se genera hacen referencia al número decimal que representa R1 previo a cada uno de los tres corrimientos hacia la izquierda.

**Ejercicio 4.**

*Dado el siguiente programa:*

```

.data
TABLA: .word 20, 1, 14, 3, 2, 58, 18, 7, 12, 11
NUM: .word 7
LONG: .word 10

.code
ld r1, LONG(r0)
ld r2, NUM(r0)
dadd r3, r0, r0
dadd r10, r0, r0
LOOP: ld r4, TABLA(r3)
 beq r4, r2, LISTO
 daddi r1, r1, -1
 daddi r3, r3, 8
 bnez r1, LOOP
 j FIN
LISTO: daddi r10, r0, 1
FIN: halt

```

**(a)** *Ejecutar en simulador con Forwarding habilitado. ¿Qué tarea realiza? ¿Cuál es el resultado y dónde queda indicado?*

La tarea que realiza este programa es buscar el número 7 en la tabla con 10 números y, al encontrarlo, poner el valor 1 en el registro R10.

**(b)** *Re-ejecutar el programa con la opción Configure/Enable Branch Target Buffer habilitada. Explicar la ventaja de usar este método y cómo trabaja.*

La ventaja de utilizar la opción *Branch Target Buffer* es reducir a 4 los atascos tipo BTS (*Branch Taken Stall*). Esta opción carga la dirección del último salto. Es un algoritmo de predicción para cargar la próxima instrucción. Si nunca se ejecutó, carga la siguiente instrucción, sino carga instrucción de la tabla, la cual se actualiza cuando sucede un atasco tipo BTS. Tener en cuenta que esta opción es útil cuando aumenta la cantidad de iteraciones de un lazo.

**(c)** *Confeccionar una tabla que compare número de ciclos, CPI, RAWs y Branch Taken Stalls para los dos casos anteriores.*

|                            | <b>Inciso (a)</b> | <b>Inciso (b)</b> |
|----------------------------|-------------------|-------------------|
| Número de ciclos           | 71                | 67                |
| CPI                        | 1,651             | 1,558             |
| RAWs                       | 16                | 16                |
| <i>Branch Taken Stalls</i> | 8                 | 4                 |

**Ejercicio 5.**

*El siguiente programa multiplica por 2 los elementos de un arreglo llamado datos y genera un nuevo arreglo llamado res. Ejecutar el programa en el simulador winmips64 con la opción Delay Slot habilitada.*

```
.data
CANT: .word 8
DATOS: .word 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8
RES: .word 0
```

```
.code
dadd r1, r0, r0
ld r2, CANT(r0)
LOOP: ld r3, DATOS(r1)
 daddi r2, r2, -1
 dsll r3, r3, 1
 sd r3, res(r1)
 daddi r1, r1, 8
 bnez r2, LOOP
 nop
 halt
```

**(a)** *¿Qué efecto tiene habilitar la opción Delay Slot (salto retardado)?*

El efecto que tiene habilitar la opción *Delay Slot* (salto retardado) es saltar un ciclo después, por lo que ejecuta siempre la instrucción siguiente al salto y hay 0 atascos tipo BTS siempre.

**(b)** *¿Con qué fin se incluye la instrucción NOP? ¿Qué sucedería si no estuviera?*

La instrucción NOP se incluye con el fin de no modificar el funcionamiento del programa, como solución simple al *Delay Slot*. Si no estuviera, el programa finalizaría a causa del HLT.

**(c)** *Tomar nota de la cantidad de ciclos, la cantidad de instrucciones y los CPI luego de ejecutar el programa.*

**(d)** *Modificar el programa para aprovechar el “Delay Slot” ejecutando una instrucción útil. Simular y comparar número de ciclos, instrucciones y CPI obtenidos con los de la versión anterior.*

```
.data
CANT: .word 8
DATOS: .word 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8
```

RES: .word 0

```
 .code
 dadd r1, r0, r0
 ld r2, CANT(r0)
LOOP: ld r3, DATOS(r1)
 daddi r2, r2, -1
 dsll r3, r3, 1
 sd r3, RES(r1)
 bnez r2, LOOP
 daddi r1, r1, 8
 halt
```

|                  | <b>Inciso (a)</b> | <b>Inciso (d)</b> |
|------------------|-------------------|-------------------|
| Número de ciclos | 63                | 55                |
| Instrucciones    | 59                | 51                |
| CPI              | 1,068             | 1,078             |

**Ejercicio 6.**

*Escribir un programa que lea tres números enteros A, B y C de la memoria de datos y determine cuántos de ellos son iguales entre sí (0, 2 o 3). El resultado debe quedar almacenado en la dirección de memoria D.*

```
.data
A: .word 1
B: .word 2
C: .word 3
D: .word 0

.code
ld r1, A(r0)
ld r2, B(r0)
ld r3, C(r0)
dadd r4, r0, r0
bne r1, r2, NOIGUAL1
daddi r4, r4, 1
NOIGUAL1: bne r1, r3, NOIGUAL2
 daddi r4, r4, 1
 j fin2
NOIGUAL2: bnez r4, FIN2
 bne r2, r3, FIN3
 daddi r4, r4, 2
 j FIN3
FIN1: beqz r4, FIN2
FIN2: daddi r4, r4, 1
FIN3: sd r4, D(r0)
 halt
```

**Ejercicio 7.**

*Escribir un programa que recorra una TABLA de diez números enteros y determine cuántos elementos son mayores que X. El resultado debe almacenarse en una dirección etiquetada CANT. El programa debe generar, además, otro arreglo llamado RES cuyos elementos sean ceros y unos. Un “1” indicará que el entero correspondiente en el arreglo TABLA es mayor que X, mientras que un “0” indicará que es menor o igual.*

```

 .data
TABLA: .word 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10
RES: .word 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0
X: .word 5
TAM: .word 10
CANT: .word 0
```

```

 .code
 ld r1, TAM(r0)
 ld r2, X(r0)
 dadd r3, r0, r0
 dadd r4, r0, r0
 daddi r5, r0, 1
 daddi r2, r2, 1
LAZO: ld r6, TABLA(r3)
 slt r7, r6, r2
 bnez r7, MENOR
 sd r5, RES(r3)
 daddi r4, r4, 1
MENOR: daddi r1, r1, -1
 daddi r3, r3, 8
 bnez r1, LAZO
 sd r4, CANT(r0)
 halt
```

**Ejercicio 8.**

*Escribir un programa que multiplique dos números enteros utilizando sumas repetidas (similar a Ejercicio 6 o 7 de la Práctica 1). El programa debe estar optimizado para su ejecución con la opción Delay Slot habilitada.*

```
NUM1: .data
 .word 1
NUM2: .data
 .word 2
RES: .data
 .word 0

 .code
 ld r1, NUM1(r0)
 ld r2, NUM2(r0)
 dadd r3, r0, r0
LAZO: daddi r2, r2, -1
 dadd r3, r3, r1
 bnez r2, LAZO
 sd r3, RES(r0)
 halt
```



**Ejercicio 9.**

*Escribir un programa que implemente el siguiente fragmento escrito en un lenguaje de alto nivel:*

```
while (a > 0) do
begin
 x := x + y;
 a := a - 1;
end;
```

*Ejecutar con la opción Delay Slot habilitada.*

```

 .data
A: .word 5
X: .word 0
Y: .word 5

 .code
 ld r1, A(r0)
 ld r2, X(r0)
 ld r3, Y(r0)
LAZO: beqz r1, FIN
 daddi r1, r1, -1
 dadd r2, r2, r3
 j LAZO
FIN: sd r2, X(r0)
 halt
```

**Ejercicio 10.**

*Escribir un programa que cuente la cantidad de veces que un determinado caracter aparece en una cadena de texto. Observar cómo se almacenan en memoria los códigos ASCII de los caracteres (código de la letra “a” es 61H). Utilizar la instrucción lbu (load byte unsigned) para cargar códigos en registros. La inicialización de los datos es la siguiente:*

```

 .data
CADENA: .ascii "adbdcdedfdgdhdid" ; cadena a analizar
CAR: .ascii "d" ; caracter buscado
CANT: .word 0 ; cantidad de veces que se repite el caracter
car en cadena

```

```

 .data
CADENA: .ascii "adbdcdedfdgdhdid"
CAR: .ascii "d"
CANT: .word 0

```

```

 .code
 dadd r1, r0, r0
 dadd r2, r0, r0
 lbu r3, CAR(r0)
LAZO: lbu r4, CADENA(r1)
 beqz r4, FIN
 bne r3, r4, NOIGUAL
 daddi r2, r2, 1
NOIGUAL: daddi r1, r1, 1
 j LAZO
FIN: sd r2, CANT(r0)
 halt

```

# PRACTICA 5

## Procesador RISC: instrucciones de Punto Flotante y pasaje de parámetros

*Objetivos: Familiarizarse con las instrucciones de MIPS64 para manejar datos en formato de Punto Flotante. Familiarizarse con los conceptos que rodean a la escritura de subrutinas en una arquitectura RISC: Uso normalizado de los registros, pasaje de parámetros y retorno de resultados, generación y manejo de la pila y anidamiento de subrutinas.*

- 1) Simular el siguiente programa de suma de números en punto flotante y analizar minuciosamente la ejecución paso a paso. Inhabilitar Delay Slot y mantener habilitado Forwarding.

---

```

.data
n1: .double 9.13
n2: .double 6.58
res1: .double 0.0
res2: .double 0.0

.code
(1) l.d f1, n1(r0)
(2) l.d f2, n2(r0)
(3) add.d f3, f2, f1
(4) mul.d f4, f2, f1
(5) s.d f3, res1(r0)
(6) s.d f4, res2(r0)
(7) halt

```

---

- a) Tomar nota de la cantidad de ciclos, instrucciones y CPI luego de la ejecución del programa.
  - b) ¿Cuántos atascos por dependencia de datos se generan? Observar en cada caso cuál es el dato en conflicto y las instrucciones involucradas.
  - c) ¿Por qué se producen los atascos estructurales? Observar cuales son las instrucciones que los generan y en qué etapas del pipeline aparecen.
  - d) Modificar el programa agregando la instrucción `mul.d f1, f2, f1` entre las instrucciones `add.d` y `mul.d`. Repetir la ejecución y observar los resultados. ¿Por qué aparece un atasco tipo WAR?
  - e) Explicar por qué colocando un NOP antes de la suma, se soluciona el RAW de la instrucción ADD y como consecuencia se elimina el WAR.
- 2) \*Es posible convertir valores enteros almacenados en alguno de los registros r1-r31 a su representación equivalente en punto flotante y viceversa. Describa la funcionalidad de las instrucciones `mtc1`, `cvt.l.d`, `cvt.d.l` y `mfc1`.
  - 3) \*Escribir un programa que calcule la superficie de un triángulo rectángulo de base 5,85 cm y altura 13,47 cm. Pista: la superficie de un triángulo se calcula como:  

$$\text{Superficie} = (\text{base} \times \text{altura}) / 2$$
  - 4) El índice de masa corporal (IMC) es una medida de asociación entre el peso y la talla de un individuo. Se calcula a partir del peso (expresado en kilogramos, por ejemplo: 75,7 kg) y la estatura (expresada en metros, por ejemplo 1,73 m), usando la fórmula:

$$\text{IMC} = \text{peso} / (\text{estatura})^2$$

De acuerdo al valor calculado con este índice, puede clasificarse el estado nutricional de una persona en: **Infrapeso** ( $\text{IMC} < 18,5$ ), **Normal** ( $18,5 \leq \text{IMC} < 25$ ), **Sobrepeso** ( $25 \leq \text{IMC} < 30$ ) y **Obeso** ( $\text{IMC} \geq 30$ ).

Escriba un programa que dado el peso y la estatura de una persona calcule su IMC y lo guarde en la dirección etiquetada `IMC`. También deberá guardar en la dirección etiquetada `estado` un valor según la siguiente tabla:

| IMC    | Clasificación | Valor guardado |
|--------|---------------|----------------|
| < 18,5 | Infrapeso     | 1              |
| < 25   | Normal        | 2              |
| < 30   | Sobrepeso     | 3              |
| ≥ 30   | Obeso         | 4              |

- 5) El procesador MIPS64 posee 32 registros, de 64 bits cada uno, llamados r0 a r31 (también conocidos como \$0 a \$31). Sin embargo, resulta más conveniente para los programadores darles nombres más significativos a esos registros. La siguiente tabla muestra la convención empleada para nombrar a los 32 registros mencionados:

| Registros | Nombres   | ¿Para que se los utiliza? | ¿Preservado? |
|-----------|-----------|---------------------------|--------------|
| r0        | \$zero    |                           |              |
| r1        | \$at      |                           |              |
| r2-r3     | \$v0-\$v1 |                           |              |
| r4-r7     | \$a0-\$a3 |                           |              |
| r8-r15    | \$t0-\$t7 |                           |              |
| r16-r23   | \$s0-\$s7 |                           |              |
| r24-r25   | \$t8-\$t9 |                           |              |
| r26-r27   | \$k0-\$k1 |                           |              |
| R28       | \$gp      |                           |              |
| R29       | \$sp      |                           |              |
| R30       | \$fp      |                           |              |
| R31       | \$ra      |                           |              |

Complete la tabla anterior explicando el uso que normalmente se le da cada uno de los registros nombrados. Marque en la columna “¿Preservado?” si el valor de cada grupo de registros debe ser preservado luego de realizada una llamada a una subrutina. Puede encontrar información útil en el apunte “Programando sobre MIPS64”.

- 6) Como ya se observó anteriormente, muchas instrucciones que normalmente forman parte del repertorio de un procesador con arquitectura CISC no existen en el MIPS64. En particular, el soporte para la invocación a subrutinas es mucho más simple que el provisto en la arquitectura x86 (pero no por ello menos potente). El siguiente programa muestra un ejemplo de invocación a una subrutina.

```

.data
valor1: .word 16
valor2: .word 4
result: .word 0

.text
ld $a0, valor1($zero)
ld $a1, valor2($zero)
jal a_la_potencia
sd $v0, result($zero)
halt

a_la_potencia: daddi $v0, $zero, 1
 lazo: slt $t1, $a1, $zero
 bnez $t1, terminar
 daddi $a1, $a1, -1
 dmul $v0, $v0, $a0
 j lazo
 terminar: jr $ra

```

- ¿Qué hace el programa? ¿Cómo está estructurado el código del mismo?
  - ¿Qué acciones produce la instrucción **jal**? ¿Y la instrucción **jr**?
  - ¿Qué valor se almacena en el registro **\$ra**? ¿Qué función cumplen los registros **\$a0** y **\$a1**? ¿Y el registro **\$v0**?
  - ¿Qué sucedería si la subrutina **a\_la\_potencia** necesitara invocar a otra subrutina para realizar la multiplicación, por ejemplo, en lugar de usar la instrucción **dmul**? ¿Cómo sabría cada una de las subrutinas a qué dirección de memoria deben retornar?
- Escriba una subrutina que reciba como parámetros un número positivo M de 64 bits, la dirección del comienzo de una tabla que contenga valores numéricos de 64 bits sin signo y la cantidad de valores almacenados en dicha tabla. La subrutina debe retornar la cantidad de valores mayores que M contenidos en la tabla.
  - \*Escriba una subrutina que reciba como parámetros las direcciones del comienzo de dos cadenas terminadas en cero y retorne la posición en la que las dos cadenas difieren. En caso de que las dos cadenas sean idénticas, debe retornar -1.
  - \*Escriba la subrutina **ES\_VOCAL** que determina si un caracter es vocal o no, ya sea mayúscula o minúscula. La rutina debe recibir el caracter y debe retornar el valor 1 si es una vocal ó 0 en caso contrario.
  - Usando la subrutina escrita en el ejercicio anterior, escriir la subrutina **CONTAR\_VOC**, que recibe una cadena terminada en cero y devuelve la cantidad de vocales que tiene esa cadena.

- 11) Escribir una subrutina que reciba como argumento una tabla de números terminada en 0. La subrutina debe contar la cantidad de números que son impares en la tabla. Ésta condición se debe verificar usando la subrutina ES\_IMPAR. La subrutina ES\_IMPAR debe devolver 1 si el número es impar y 0 si no lo es.
- 12) El siguiente programa espera usar una subrutina que calcule en forma recursiva el factorial de un número entero:

---

```
.data
valor: .word 10
result: .word 0

.text
daddi $sp, $zero, 0x400 ; Inicializa el puntero al tope de la pila (1)
ld $a0, valor($zero)
jal factorial
sd $v0, result($zero)
halt

factorial: ...
 ...
 ...
```

---

(1) La configuración inicial de la arquitectura del WinMIPS64 establece que el procesador posee un bus de direcciones de 10 bits para la memoria de datos. Por lo tanto, la mayor dirección dentro de la memoria de datos será de  $2^{10} = 1024 = 400_{16}$ .

---

- a) \*Implemente la subrutina `factorial` definida en forma recursiva. Tenga presente que el factorial de un número entero  $n$  se calcula como el producto de los números enteros entre 1 y  $n$  inclusive:

$$\text{factorial}(n) = n! = n \times (n-1) \times (n-2) \times \dots \times 3 \times 2 \times 1$$

- b) ¿Es posible escribir la subrutina `factorial` sin utilizar una pila? Justifique.

## **Trabajo Práctico N° 5:** **Procesador RISC (Instrucciones de Punto Flotante y Pasaje de Parámetros).**

### **Ejercicio 1.**

*Simular el siguiente programa de suma de números en punto flotante y analizar, minuciosamente, la ejecución paso a paso. Inhabilitar Delay Slot y mantener habilitado Forwarding.*

```
.data
N1: .double 9.13
N2: .double 6.58
RES1: .double 0.0
RES2: .double 0.0

.code
l.d f1, N1(r0)
l.d f2, N2(r0)
add.d f3, f2, f1
mul.d f4, f2, f1
s.d f3, RES1(r0)
s.d f4, RES2(r0)
halt
```

**(a)** *Tomar nota de la cantidad de ciclos, instrucciones y CPI luego de la ejecución del programa.*

Ciclos: 16.

Instrucciones: 7.

CPI: 2,286.

**(b)** *¿Cuántos atascos por dependencia de datos se generan? Observar, en cada caso, cuál es el dato en conflicto y las instrucciones involucradas.*

Se generan 4 atascos por dependencia de datos RAW. El dato en conflicto y las instrucciones involucradas son:

- 1 RAW: *add.d f3, f2, f1* (en su etapa A0, debe esperar que la instrucción *l.d f2, N2(r0)* finalice su etapa MEM).
- 2 RAW: *s.d f3, RES1(r0)* (en su etapa EX, debe esperar que la instrucción *add.d f3, f2, f1* finalice su etapa A3)
- 1 RAW: *s.d f4, RES2(r0)* (en su etapa EX, debe esperar que la instrucción *mul.d f4, f2, f1* finalice su etapa M6).

(c) *¿Por qué se producen los atascos estructurales? Observar cuáles son las instrucciones que los generan y en qué etapas del pipeline aparecen.*

Los atascos estructurales se producen por conflictos por los recursos. Las instrucciones que las generan y las etapas del *pipeline* que aparecen son:

- 1 Atasco Estructural: *s.d f3, RES1(r0)* (la etapa MEM de esta instrucción se encuentra, al mismo tiempo, con la etapa MEM de la instrucción *add.d f3, f2, f1*).
- 1 Atasco Estructural: *s.d f4, RES2(r0)* (la etapa MEM de esta instrucción se encuentra, al mismo tiempo, con la etapa MEM de la instrucción *mul.d f4, f2, f1*).

(d) *Modificar el programa agregando la instrucción *mul.d f1, f2, f1* entre las instrucciones *add.d* y *mul.d*. Repetir la ejecución y observar los resultados. ¿Por qué aparece un atasco tipo WAR?*

```
.data
N1: .double 9.13
N2: .double 6.58
RES1: .double 0.0
RES2: .double 0.0

.code
l.d f1, N1(r0)
l.d f2, N2(r0)
add.d f3, f2, f1
mul.d f1, f2, f1
mul.d f4, f2, f1
s.d f3, RES1(r0)
s.d f4, RES2(r0)
halt
```

Aparece un atasco tipo WAR porque la instrucción *mul.d f1, f2, f1* (en su etapa ID) necesita escribir el registro F1 que aún la instrucción *add.d f3, f2, f1* (en su etapa A0) no leyó.

(e) *Explicar por qué colocando un NOP antes de la suma se soluciona el RAW de la instrucción ADD y, como consecuencia, se elimina el WAR.*

```
.data
N1: .double 9.13
N2: .double 6.58
RES1: .double 0.0
RES2: .double 0.0

.code
```

```
l.d f1, N1(r0)
l.d f2, N2(r0)
nop
add.d f3, f2, f1
mul.d f1, f2, f1
mul.d f4, f2, f1
s.d f3, RES1(r0)
s.d f4, RES2(r0)
halt
```

Colocando un NOP antes de la suma se soluciona el RAW de la instrucción ADD y, como consecuencia, se elimina el WAR porque, ahora, cuando la instrucción *mul.d f1, f2, f1* se encuentran en su etapa ID, la instrucción *add.d f3, f2, f1* finaliza su etapa A0.



**Ejercicio 2.**

*Es posible convertir valores enteros almacenados en alguno de los registros  $r1-r31$  a su representación equivalente en punto flotante y viceversa. Describir la funcionalidad de las instrucciones  $mtc1$ ,  $cvt.d.l$ ,  $cvt.l.d$  y  $mfc1$ .*

La funcionalidad de las siguientes instrucciones es:

- $mtc1\ r_f, f_d$ : Copia los 64 bits del registro entero  $r_f$  al registro de punto flotante  $f_d$ .
- $cvt.d.l\ f_d, f_f$ : Convierte a punto flotante el valor entero copiado al registro  $f_f$ , dejándolo en  $f_d$ .
- $cvt.l.d\ f_d, f_f$ : Convierte a entero el valor en punto flotante contenido en el registro  $f_f$ , dejándolo en  $f_d$ .
- $mfc1\ r_d, f_f$ : Copia los 64 bits del registro de punto flotante  $f_f$  al registro entero  $r_d$ .

**Ejercicio 3.**

*Escribir un programa que calcule la superficie de un triángulo rectángulo de base 5,85 cm y altura 13,47 cm. La superficie de un triángulo se calcula como:  $Superficie = \frac{base * altura}{2}$ .*

```
.data
BASE: .double 5.85
ALTURA: .double 13.47
MEDIO: .double 0.5
RES: .double 0.0

.code
l.d f1, BASE(r0)
l.d f2, ALTURA(r0)
l.d f4, MEDIO(r0)
mul.d f3, f1, f2
mul.d f5, f3, f4
s.d f5, RES(r0)
halt
```

**Ejercicio 4.**

El índice de masa corporal (IMC) es una medida de asociación entre el peso y la talla de un individuo. Se calcula a partir del peso (expresado en kilogramos, por ejemplo 75,7 kg) y la estatura (expresada en metros, por ejemplo 1,73 m), usando la fórmula:  $IMC = \frac{\text{peso}}{\text{altura}^2}$ . De acuerdo al valor calculado con este índice, puede clasificarse el estado nutricional de una persona en: Infrapeso ( $IMC < 18,5$ ), Normal ( $18,5 \leq IMC < 25$ ), Sobrepeso ( $25 \leq IMC < 30$ ) y Obeso ( $IMC \geq 30$ ). Escribir un programa que, dado el peso y la estatura de una persona, calcule su IMC y lo guarde en la dirección etiquetada IMC. También deberá guardar en la dirección etiquetada ESTADO un valor según la siguiente tabla:

| IMC       | Clasificación | Valor guardado |
|-----------|---------------|----------------|
| $< 18,5$  | Infrapeso     | 1              |
| $< 25$    | Normal        | 2              |
| $< 30$    | Sobrepeso     | 3              |
| $\geq 30$ | Obeso         | 5              |

```

.data
ESTATURA: .double 1.65
PESO: .double 83.0
INFRAPESO: .double 18.5
NORMAL: .double 25.0
SOBREPESO: .double 30.0
IMC: .double 0.0
ESTADO: .word 0

.code
l.d f1, ESTATURA(r0)
mul.d f6, f1, f1
l.d f2, PESO(r0)
l.d f3, INFRAPESO(r0)
l.d f4, NORMAL(r0)
l.d f5, SOBREPESO(r0)
div.d f7, f2, f6
c.lt.d f7, f3
bc1t INFRA
c.lt.d f7, f4
bc1t NORM
c.lt.d f7, f5
bc1t SOBRE
daddi r1, r0, 4
j FIN
INFRA: daddi r1, r0, 1
j FIN
NORM: daddi r1, r0, 2
j FIN
SOBRE: daddi r1, r0, 3

```

FIN:                   s.d f7, IMC(r0)  
                         sd r1, ESTADO(r0)  
                         halt

**Ejercicio 5.**

El procesador MIPS64 posee 32 registros, de 64 bits cada uno, llamados r0 a r31 (también conocidos como \$0 a \$31). Sin embargo, resulta más conveniente para los programadores darles nombres más significativos a esos registros. La siguiente tabla muestra la convención empleada para nombrar a los 32 registros mencionados. Completar la tabla anterior explicando el uso que, normalmente, se le da cada uno de los registros nombrados. Marcar en la columna “¿Preservado?” si el valor de cada grupo de registros debe ser preservado luego de realizada una llamada a una subrutina. Se puede encontrar información útil en el apunte “Programando sobre MIPS64”.

| Registro | Nombre    | ¿Para qué se lo utiliza?                                                      | ¿Preservado? |
|----------|-----------|-------------------------------------------------------------------------------|--------------|
| r0       | \$zero    | Siempre tiene valor 0 y no se puede cambiar                                   |              |
| r1       | \$at      | <i>Assembler Temporary</i> - Reservado para ser usado por el ensamblador      |              |
| r2-r3    | \$v0-\$v1 | Valores de retorno de la subrutina llamada                                    |              |
| r4-r7    | \$a0-\$a3 | Argumentos pasados a la subrutina llamada                                     |              |
| r8-r15   | \$t0-\$t7 | Registros temporarios. No son conservados en el llamado a subrutinas          |              |
| r16-r23  | \$s0-\$s7 | Registros salvados durante el llamado a subrutinas                            | x            |
| r24-r25  | \$t8-\$t9 | Registros temporarios. No son conservados en el llamado a subrutinas          |              |
| r26-r27  | \$k0-\$k1 | Para uso del kernel del sistema operativo                                     |              |
| r28      | \$gp      | <i>Global Pointer</i> - Puntero a la zona de la memoria estática del programa | x            |

|     |      |                                                                                        |   |
|-----|------|----------------------------------------------------------------------------------------|---|
| r29 | \$sp | <i>Stack Pointer</i> -<br>Puntero al tope de<br>la pila                                | x |
| r30 | \$fp | <i>Frame Pointer</i> -<br>Puntero al marco<br>actual de la pila                        | x |
| r31 | \$ra | <i>Return Address</i> -<br>Dirección de<br>retorno en un<br>llamado a una<br>subrutina | x |

**Ejercicio 6.**

Como ya se observó anteriormente, muchas instrucciones que, normalmente, forman parte del repertorio de un procesador con arquitectura CISC no existen en el MIPS64. En particular, el soporte para la invocación a subrutinas es mucho más simple que el provisto en la arquitectura x86 (pero no por ello menos potente). El siguiente programa muestra un ejemplo de invocación a una subrutina.

```

 .data
VALOR1: .word 16
VALOR2: .word 4
RESULT: .word 0

 .text
 ld $a0, VALOR1($zero)
 ld $a1, VALOR2($zero)
 jal A_LA_POTENCIA
 sd $v0, RESULT($zero)
 halt
A_LA_POTENCIA: daddi $v0, $zero, 1
LAZO: slt $t1, $a1, $zero
 bnez $t1, TERMINAR
 daddi $a1, $a1, -1
 dmul $v0, $v0, $a0
 j LAZO
TERMINAR: jr $ra

```

(a) ¿Qué hace el programa? ¿Cómo está estructurado el código del mismo?

El programa calcula  $16^4 = 65.536$  y almacena el resultado en la variable RESULT. En la variable VALOR1, guarda la base de la potencia y, en el VALOR2, guarda el exponente. Luego, carga estos valores en los registros y salta a una subrutina que se encarga de calcular la potencia y guarda el resultado en el registro \$v0.

(b) ¿Qué acciones produce la instrucción jal? ¿Y la instrucción jr?

La instrucción *jal* salta a la dirección de memoria de la subrutina A\_LA\_POTENCIA y copia en \$ra la dirección de retorno. Y la instrucción *jr* salta a la dirección contenida en \$ra.

(c) ¿Qué valor se almacena en el registro \$ra? ¿Qué función cumplen los registros \$a0 y \$a1? ¿Y el registro \$v0?

El valor que se almacena en el registro \$ra es la dirección de memoria de la instrucción siguiente al llamado de la subrutina A\_LA\_POTENCIA. La función que cumplen los

registros  $\$a0$  y  $\$a1$  son de argumentos/parámetros pasados a la subrutina llamada (en este caso, la base y el exponente). Y el registro  $\$v0$  contiene el valor de retorno de la subrutina llamada (en este caso, el resultado de la potencia).

**(d)** *¿Qué sucedería si la subrutina A\_LA\_POTENCIA necesitara invocar a otra subrutina para realizar la multiplicación (por ejemplo, en lugar de usar la instrucción `dmul`)? ¿Cómo sabría cada una de las subrutinas a qué dirección de memoria deben retornar?*

Si la subrutina A\_LA\_POTENCIA necesitara invocar a otra subrutina para la realizar la multiplicación, esta subrutina volvería a la dirección de retorno incorrecta (la de la subrutina interna). Para que cada una de las subrutinas sepa a qué dirección de memoria deben retornar se debe guardar el  $\$ra$  de la primera subrutina usando la pila (*push \$ra*) y, una vez que se retorna de la segunda subrutina, se debe recuperar el  $\$ra$  de la primera subrutina usando la pila (*pop \$ra*).



**Ejercicio 7.**

*Escribir una subrutina que reciba como parámetros un número positivo  $M$  de 64 bits, la dirección del comienzo de una tabla que contenga valores numéricos de 64 bits sin signo y la cantidad de valores almacenados en dicha tabla. La subrutina debe retornar la cantidad de valores mayores que  $M$  contenidos en la tabla.*

```

TABLA: .data
M: .word 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10
TAM: .word 5
RES: .word 10
 .word 0

 .code
 daddi $sp, $0, 0x400
 ld $a0, M($0)
 ld $a1, TAM($0)
 daddi $a2, $0, TABLA
 daddi $a0, $a0, 1
 jal EMPEZAR
 sd $v0, RES($0)
 halt

EMPEZAR: daddi $sp, $sp, -16
 sd $ra, 0($sp)
 sd $s2, 8($sp)
 dadd $t0, $a1, $0
 dadd $s2, $a2, $0
 dadd $v0, $0, $0

LAZO: ld $t1, 0($s2)
 slt $t2, $t1, $a0
 bnez $t2, MENOR
 daddi $v0, $v0, 1

MENOR: daddi $t0, $t0, -1
 daddi $s2, $s2, 8
 bnez $t0, LAZO
 ld $ra, 0($sp)
 ld $s2, 8($sp)
 daddi $sp, $sp, 16
 jr $ra

```

**Ejercicio 8.**

*Escribir una subrutina que reciba como parámetros las direcciones del comienzo de dos cadenas terminadas en cero y retorne la posición en la que las dos cadenas difieren. En caso de que las dos cadenas sean idénticas, debe retornar -1.*

```
CAD1: .data
 .asciiz "abcde"
CAD2: .asciiz "abcd"
RES: .word 0

 .code
 daddi $sp, $0, 0x400
 daddi $a0, $0, CAD1
 daddi $a1, $0, CAD2
 jal COMP
 sd $v0, RES($0)
 halt

COMP: daddi $sp, $sp, -24
 sd $ra, 0($sp)
 sd $s0, 8($sp)
 sd $s1, 16($sp)
 dadd $s0, $a0, $0
 dadd $s1, $a1, $0
 dadd $v0, $0, $0

LAZO: lbu $t0, 0($s0)
 lbu $t1, 0($s1)
 beqz $t0, FIN1
 beqz $t1, FIN2
 bne $t0, $t1, FIN2
 daddi $v0, $v0, 1
 daddi $s0, $s0, 1
 daddi $s1, $s1, 1
 j LAZO

FIN1: bnez $t1, FIN2
 daddi $v0, $v0, -1

FIN2: ld $ra, 0($sp)
 ld $s0, 8($sp)
 ld $s1, 16($sp)
 daddi $sp, $sp, 24
 jr $ra
```

**Ejercicio 9.**

*Escribir la subrutina ES\_VOCAL que determina si un caracter es vocal o no, ya sea mayúscula o minúscula. La rutina debe recibir el caracter y debe retornar el valor 1 si es una vocal o 0 en caso contrario.*

```
VOCALES: .data
 .asciiz "AEIOUaeiou"
CHAR: .ascii "a"
RES: .word 0

 .code
 daddi $sp, $0, 0x400
 lbu $a0, CHAR($0)
 daddi $a1, $0, VOCALES
 jal ES_VOCAL
 sd $v0, RES($0)
 halt

ES_VOCAL: daddi $sp, $sp, -16
 sd $ra, 0($sp)
 sd $s1, 8($sp)
 dadd $v0, $0, $0
 dadd $s1, $a1, $0

LAZO: lbu $t1, 0($s1)
 beqz $t1, FIN
 beq $a0, $t1, VOCAL
 daddi $s1, $s1, 1
 j LAZO

VOCAL: daddi $v0, $v0, 1
FIN: ld $ra, 0($sp)
 ld $s1, 8($sp)
 jr $ra
```

**Ejercicio 10.**

Usando la subrutina escrita en el ejercicio anterior, escribir la subrutina *CONTAR\_VOC*, que recibe una cadena terminada en cero y devuelve la cantidad de vocales que tiene esa cadena.

```

VOCALES: .data
 .asciiz "AEIOUaeiou"
CADENA: .ascii "AbCdE"
RES: .word 0

 .code
 daddi $sp, $0, 0x400
 daddi $a0, $0, CADENA
 jal CONTAR_VOC
 sd $v1, RES($0)
 halt

CONTAR_VOC: daddi $sp, $sp, -16
 sd $ra, 0($sp)
 sd $s0, 8($sp)
 daddi $a1, $0, VOCALES
 dadd $v1, $0, $0
 dadd $s0, $a0, $0

LAZO1: lbu $a0, 0($s0)
 beqz $a0, FIN1
 jal ES_VOCAL
 dadd $v1, $v1, $v0
 daddi $s0, $s0, 1
 j LAZO1

FIN1: ld $ra, 0($sp)
 ld $s0, 8($sp)
 jr $ra

ES_VOCAL: daddi $sp, $sp, -8
 sd $s1, 0($sp)
 dadd $v0, $0, $0
 dadd $s1, $a1, $0

LAZO2: lbu $t1, 0($s1)
 beqz $t1, FIN2
 beq $a0, $t1, VOCAL
 daddi $s1, $s1, 1
 j LAZO2

VOCAL: daddi $v0, $v0, 1
FIN2: ld $s1, 0($sp)
 daddi $sp, $sp, 8
 jr $ra

```

**Ejercicio 11.**

*Escribir una subrutina que reciba como argumento una tabla de números terminada en 0. La subrutina debe contar la cantidad de números que son impares en la tabla. Esta condición se debe verificar usando la subrutina ES\_IMPAR. La subrutina ES\_IMPAR debe devolver 1 si el número es impar y 0 si no lo es.*

```
TABLA: .data
RES: .word 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 0
 .word 0
```

```
.code
daddi $sp, $0, 0x400
daddi $a0, $0, TABLA
jal CANT_IMP
sd $v1, RES($0)
halt
```

```
CANT_IMP: daddi $sp, $sp, -16
 sd $ra, 0($sp)
 sd $s0, 8($sp)
 dadd $v1, $0, $0
 dadd $s0, $a0, $0
```

```
LAZO: ld $a0, 0($s0)
 beqz $a0, FIN1
 jal ES_IMPAR
 dadd $v1, $v1, $v0
 daddi $s0, $s0, 8
 j LAZO
```

```
FIN1: ld $ra, 0($sp)
 ld $s0, 8($sp)
 daddi $sp, $sp, 16
 jr $ra
```

```
ES_IMPAR: dadd $v0, $0, $0
 andi $t0, $a0, 1
 beqz $t0, FIN2
 daddi $v0, $v0, 1
```

```
FIN2: jr $ra
```

**Ejercicio 12.**

*El siguiente programa espera usar una subrutina que calcule, en forma recursiva, el factorial de un número entero:*

```

 .data
VALOR: .word 10
RESULT: .word 0

 .text
 daddi $sp, $zero, 0x400
 ld $a0, VALOR($zero)
 jal FACTORIAL
 sd $v0, RESULT($zero)
 halt
FACTORIAL: ...
 ...
 ...

```

**(a)** *Implementar la subrutina factorial definida en forma recursiva. Tener presente que el factorial de un número entero  $n$  se calcula como el producto de los números enteros entre 1 y  $n$  inclusive:*

```

 .data
VALOR: .word 10
RESULT: .word 0

 .code
 daddi $sp, $0, 0x400
 ld $a0, VALOR($0)
 jal FACTORIAL
 sd $v0, RESULT($0)
 halt

FACTORIAL: daddi $sp, $sp, -16
 sd $ra, 0($sp)
 sd $s0, 8($sp)
 beqz $a0, FIN1
 dadd $s0, $a0, $0
 daddi $a0, $a0, -1
 jal FACTORIAL
 dmul $v0, $v0, $s0
 j FIN2
FIN1: daddi $v0, $0, 1
FIN2: ld $ra, 0($sp)
 ld $s0, 8($sp)
 daddi $sp, $sp, 16
 jr $ra

```

**(b)** *¿Es posible escribir la subrutina factorial sin utilizar una pila? Justificar.*

No, no es posible escribir la subrutina FACTORIAL sin utilizar una pila, ya que es lo que permite guardar los distintos  $ra$  y  $s0$  de la recursión.

# PRACTICA 6

## Procesador RISC: utilizando la E/S

*Objetivos: Familiarizarse con el desarrollo de programas para procesadores con sets reducidos de instrucciones (RISC). Resolver problemas y verificarlos a través de simulaciones. Dominar el uso del puerto de E/S provisto en el WinMIPS64.*

### Puerto de E/S mapeado en memoria de datos – Resumen

CONTROL y DATA son direcciones de memoria fijas para acceder al puerto de E/S. Aplicando distintos comandos a través de CONTROL, es posible producir salidas o ingresar datos a través de la dirección DATA. Las direcciones de memoria de CONTROL y DATA son 0x10000 y 0x10008 respectivamente. Como el set de instrucciones del procesador MIPS64 no cuenta con instrucciones que permitan cargar un valor inmediato de más de 16 bits (como es el caso de las direcciones mencionadas), resulta conveniente definir las en la memoria de datos, así:

```
CONTROL: .word32 0x10000
DATA: .word32 0x10008
```

De esa manera, resulta sencillo cargar esas dos direcciones en registros mediante:

```
lwu $s0, DATA($zero) ; Carga el valor 0x10000 en $s0
lwu $s1, CONTROL($zero) ; Carga el valor 0x10008 en $s1
```

- Si se escribe en DATA un número entero y se escribe un 1 en CONTROL, se interpretará el valor escrito en DATA como un entero sin signo y se lo imprimirá en la pantalla alfanumérica de la terminal.
- Si se escribe en DATA un número entero y se escribe un 2 en CONTROL, se interpretará el valor escrito en DATA como un entero con signo y se lo imprimirá en la pantalla alfanumérica de la terminal.
- Si se escribe en DATA un número en punto flotante y se escribe un 3 en CONTROL, se imprimirá en la pantalla alfanumérica de la terminal el número en punto flotante.
- Si se escribe en DATA la dirección de memoria del comienzo de una cadena terminada en 0 y se escribe un 4 en CONTROL, se imprimirá la cadena en la pantalla alfanumérica de la terminal.
- Si se escribe en DATA un color expresado en RGB (usando 4 bytes para representarlo: un byte para cada componente de color e ignorando el valor del cuarto byte), en DATA+4 la coordenada Y, en DATA+5 la coordenada X y se escribe un 5 en CONTROL, se pintará con el color indicado un punto de la pantalla gráfica de la terminal, cuyas coordenadas están indicadas por X e Y. La pantalla gráfica cuenta con una resolución de 50x50 puntos, siendo (0, 0) las coordenadas del punto en la esquina inferior izquierda y (49, 49) las del punto en la esquina superior derecha.
- Si se escribe un 6 en CONTROL, se limpia la pantalla alfanumérica de la terminal.
- Si se escribe un 7 en CONTROL, se limpia la pantalla gráfica de la terminal.
- Si se escribe un 8 en CONTROL, se permitirá ingresar en la terminal un número (entero o en punto flotante) y el valor del número ingresado estará disponible para ser leído en DATA.
- Si se escribe un 9 en CONTROL, se esperará a que se presione una tecla en la terminal (la cuál no se mostrará al ser presionada) y el código ASCII de dicha tecla estará disponible para ser leído en DATA.

- 1) El siguiente programa produce la salida de un mensaje predefinido en la ventana Terminal del simulador WinMIPS64. Teniendo en cuenta las condiciones de control del puerto de E/S (en el resumen anterior), modifique el programa de modo que el mensaje a mostrar sea ingresado por teclado en lugar de ser un mensaje fijo.

```
.data
texto: .asciiz "Hola, Mundo!" ; El mensaje a mostrar
CONTROL: .word32 0x10000
DATA: .word32 0x10008

.text
lwu $s0, DATA($zero) ; $s0 = dirección de DATA
daddi $t0, $zero, texto ; $t0 = dirección del mensaje a mostrar
sd $t0, 0($s0) ; DATA recibe el puntero al comienzo del mensaje

lwu $s1, CONTROL($zero) ; $s1 = dirección de CONTROL
daddi $t0, $zero, 6 ; $t0 = 6 -> función 6: limpiar pantalla alfanumérica
sd $t0, 0($s1) ; CONTROL recibe 6 y limpia la pantalla

daddi $t0, $zero, 4 ; $t0 = 4 -> función 4: salida de una cadena ASCII
sd $t0, 0($s1) ; CONTROL recibe 4 y produce la salida del mensaje
halt
```



- 2) Escriba un programa que utilice sucesivamente dos subrutinas: La primera, denominada *ingreso*, debe solicitar el ingreso por teclado de un número entero (de un dígito), verificando que el valor ingresado realmente sea un dígito. La segunda, denominada *muestra*, deberá mostrar en la salida estándar del simulador (ventana Terminal) el valor del número ingresado expresado en letras (es decir, si se ingresa un '4', deberá mostrar 'CUATRO'). Establezca el pasaje de parámetros entre subrutinas respetando las convenciones para el uso de los registros y minimice las detenciones del cauce (ejercicio similar al ejercicio 6 de Práctica 2).
- 3) Escriba un programa que realice la suma de dos números enteros (de un dígito cada uno) utilizando dos subrutinas: La denominada *ingreso* del ejercicio anterior (ingreso por teclado de un dígito numérico) y otra denominada *resultado*, que muestre en la salida estándar del simulador (ventana Terminal) el resultado numérico de la suma de los dos números ingresados (ejercicio similar al ejercicio 7 de Práctica 2).
- 4) Escriba un programa que solicite el ingreso por teclado de una clave (sucesión de cuatro caracteres) utilizando la subrutina *char* de ingreso de un carácter. Luego, debe comparar la secuencia ingresada con una cadena almacenada en la variable *clave*. Si las dos cadenas son iguales entre si, la subrutina llamada *respuesta* mostrará el texto "Bienvenido" en la salida estándar del simulador (ventana Terminal). En cambio, si las cadenas no son iguales, la subrutina deberá mostrar "ERROR" y solicitar nuevamente el ingreso de la clave.
- 5) Escriba un programa que calcule el resultado de elevar un valor en punto flotante a la potencia indicada por un exponente que es un número entero positivo. Para ello, en el programa principal se solicitará el ingreso de la base (un número en punto flotante) y del exponente (un número entero sin signo) y se deberá utilizar la subrutina *a\_la\_potencia* para calcular el resultado pedido (que será un valor en punto flotante). Tenga en cuenta que cualquier base elevada a la 0 da como resultado 1. Muestre el resultado numérico de la operación en la salida estándar del simulador (ventana Terminal).
- 6) El siguiente programa produce una salida estableciendo el color de un punto de la pantalla gráfica (en la ventana Terminal del simulador WinMIPS64). Modifique el programa de modo que las coordenadas y color del punto sean ingresados por teclado.

```

.data
coorX: .byte 24 ; coordenada X de un punto
coorY: .byte 24 ; coordenada Y de un punto
color: .byte 255, 0, 255, 0 ; color: máximo rojo + máximo azul => magenta
CONTROL: .word32 0x10000
DATA: .word32 0x10008

.text
lwu $s6, CONTROL($zero) ; $s6 = dirección de CONTROL
lwu $s7, DATA($zero) ; $s7 = dirección de DATA

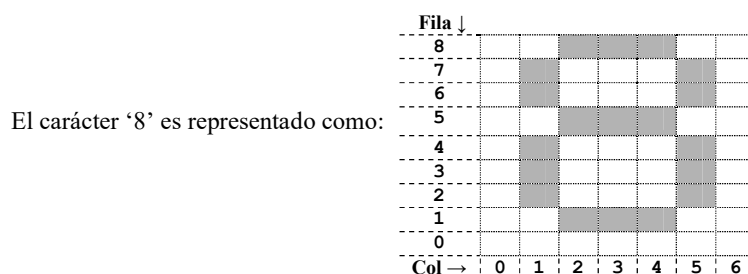
daddi $t0, $zero, 7 ; $t0 = 7 -> función 7: limpiar pantalla gráfica
sd $t0, 0($s6) ; CONTROL recibe 7 y limpia la pantalla gráfica

lbu $s0, coorX($zero) ; $s0 = valor de coordenada X
sb $s0, 5($s7) ; DATA+5 recibe el valor de coordenada X
lbu $s1, coorY($zero) ; $s1 = valor de coordenada Y
sb $s1, 4($s7) ; DATA+4 recibe el valor de coordenada Y
lwu $s2, color($zero) ; $s2 = valor de color a pintar
sw $s2, 0($s7) ; DATA recibe el valor del color a pintar

daddi $t0, $zero, 5 ; $t0 = 5 -> función 5: salida gráfica
sd $t0, 0($s6) ; CONTROL recibe 5 y produce el dibujo del punto
halt

```

- 7) Se desea realizar la demostración de la transformación de un carácter codificado en ASCII a su visualización en una matriz de puntos con 7 columnas y 9 filas. Escriba un programa que realice tal demostración, solicitando el ingreso por teclado de un carácter para luego mostrarlo en la pantalla gráfica de la terminal.



- 8) El siguiente programa implementa una animación de una pelotita rebotando por la pantalla. Modifíquelo para que en lugar de una pelotita, se muestren simultáneamente varias pelotitas (cinco, por ejemplo), cada una con su posición, dirección y color particular.

```

.data
CONTROL: .word32 0x10000
DATA: .word32 0x10008
color_pelota: .word32 0x00FF0000 ; Azul
color_fondo: .word32 0x00FFFFFF ; Blanco

.text
lwu $s6, CONTROL($zero)
lwu $s7, DATA($zero)
lwu $v0, color_pelota($zero)
lwu $v1, color_fondo($zero)
daddi $s0, $zero, 23 ; Coordenada X de la pelota
daddi $s1, $zero, 1 ; Coordenada Y de la pelota
daddi $s2, $zero, 1 ; Dirección X de la pelota
daddi $s3, $zero, 1 ; Dirección Y de la pelota
daddi $s4, $zero, 5 ; Comando para dibujar un punto
loop: sw $v1, 0($s7) ; Borra la pelota
 sb $s0, 4($s7)
 sb $s1, 5($s7)
 sd $s4, 0($s6)
 dadd $s0, $s0, $s2 ; Mueve la pelota en la dirección actual
 dadd $s1, $s1, $s3
 daddi $t1, $zero, 48 ; Comprueba que la pelota no esté en la columna de más
 slt $t0, $t1, $s0 ; a la derecha. Si es así, cambia la dirección en X.
 dsll $t0, $t0, 1
 dsub $s2, $s2, $t0
 slt $t0, $t1, $s1 ; Comprueba que la pelota no esté en la fila de más arriba.
 dsll $t0, $t0, 1 ; Si es así, cambia la dirección en Y.
 dsub $s3, $s3, $t0
 slti $t0, $s0, 1 ; Comprueba que la pelota no esté en la columna de más
 dsll $t0, $t0, 1 ; a la izquierda. Si es así, cambia la dirección en X.
 dadd $s2, $s2, $t0
 slti $t0, $s1, 1 ; Comprueba que la pelota no esté en la fila de más abajo.
 dsll $t0, $t0, 1 ; Si es así, cambia la dirección en Y.
 dadd $s3, $s3, $t0
 sw $v0, 0($s7) ; Dibuja la pelota.
 sb $s0, 4($s7)
 sb $s1, 5($s7)
 sd $s4, 0($s6)
 daddi $t0, $zero, 500 ; Hace una demora para que el rebote no sea tan rápido.
demora: daddi $t0, $t0, -1 ; Esto genera una infinidad de RAW y BTS pero...
 bnez $t0, demora ; ¡hay que hacer tiempo igualmente!
 j loop

```

- 9) Escriba un programa que le permita dibujar en la pantalla gráfica de la terminal. Deberá mostrar un cursor (representado por un punto de un color particular) que pueda desplazarse por la pantalla usando las teclas ‘a’, ‘s’, ‘d’ y ‘w’ para ir a la izquierda, abajo, a la derecha y arriba respectivamente. Usando la barra espaciadora se alternará entre modo desplazamiento (el cursor pasa por arriba de lo dibujado sin alterarlo) y modo dibujo (cada punto por el que el cursor pasa quedará pintado del color seleccionado). Las teclas del ‘1’ al ‘8’ se usarán para elegir uno entre los ocho colores disponibles para pintar.

**Observaciones:** Para poder implementar este programa, se necesitará almacenar en la memoria la imagen completa de la pantalla gráfica.

Si cada punto está representado por un byte, se necesitarán  $50 \times 50 \times 1 = 2500$  bytes. El simulador WinMIPS64 viene configurado para usar un bus de datos de 10 bits, por lo que la memoria disponible estará acotada a  $2^{10} = 1024$  bytes.

Para poder almacenar la imagen, será necesario configurar el simulador para usar un bus de datos de 12 bits, ya que  $2^{12} = 4096$  bytes, los que si resultarán suficientes. La configuración se logra yendo al menú “Configure → Architecture” y poniendo “Data Address Bus” en 12 bits en lugar de los 10 bits que trae por defecto.



## **Trabajo Práctico N° 6:** **Procesador RISC (Utilizando la ES/S).**

### **Ejercicio 1.**

*El siguiente programa produce la salida de un mensaje predefinido en la ventana Terminal del simulador WinMIPS64. Teniendo en cuenta las condiciones de control del puerto de E/S (en el resumen anterior), modificar el programa de modo que el mensaje a mostrar sea ingresado por teclado en lugar de ser un mensaje fijo.*

```

.data
TEXT0: .asciiz "Hola, Mundo!" ; El mensaje a mostrar
CONTROL: .word32 0x10000
DATA: .word32 0x10008

.code
lwu $s0, DATA($zero) ; $s0 = dirección de DATA
daddi $t0, $zero, TEXT0 ; $t0 = dirección del mensaje a mostrar
sd $t0, 0($s0) ; DATA recibe el puntero al comienzo del
mensaje
lwu $s1, CONTROL($zero) ; $s1 = dirección de CONTROL
daddi $t0, $zero, 6 ; $t0 = 6 -> función 6: limpiar pantalla
alfanumérica
sd $t0, 0($s1) ; CONTROL recibe 6 y limpia la pantalla
alfanumérica
daddi $t0, $zero, 4 ; $t0 = 4 -> función 4: salida de una cadena
ASCII
sd $t0, 0($s1) ; CONTROL recibe 4 y produce la salida del
mensaje
halt

```

```

.data
CONTROL: .word 0x10000
DATA: .word 0x10008
MSJ: .asciiz "INTRODUCIR Hola, Mundo!:\n"
STR: .asciiz ""

```

```

.code
ld $s0, CONTROL($0)
ld $s1, DATA($0)
daddi $t1, $0, MSJ
sd $t1, 0($s1)
daddi $t0, $0, 4
sd $t0, 0($s0)
daddi $t0, $0, 9
dadd $t2, $0, $0
daddi $t3, $0, 12
LAZO: sd $t0, 0($s0)

```

```
lbu $t1, 0($s1)
sb $t1, STR($t2)
daddi $t3, $t3, -1
daddi $t2, $t2, 1
bnez $t3, LAZO
daddi $t1, $0, STR
sd $t1, 0($s1)
daddi $t0, $0, 4
sd $t0, 0($s0)
halt
```

**Ejercicio 2.**

*Escribir un programa que utilice, sucesivamente, dos subrutinas: la primera, denominada **INGRESO**, debe solicitar el ingreso por teclado de un número entero (de un dígito), verificando que el valor ingresado, realmente, sea un dígito; la segunda, denominada **MUESTRA**, deberá mostrar, en la salida estándar del simulador (ventana Terminal), el valor del número ingresado expresado en letras (es decir, si se ingresa un “4”, deberá mostrar “CUATRO”). Establecer el pasaje de parámetros entre subrutinas respetando las convenciones para el uso de los registros y minimizar las detenciones del cauce (ejercicio similar al Ejercicio 6 de la Práctica 2).*

```

CONTROL: .data
DATA: .word 0x10000
MSJ: .asciiz "INTRODUCIR UN NUMERO ENTERO DE UN
DIGITO:\n"
ERROR: .asciiz "ERROR"
MENOSNUEVE: .asciiz "MNUEVE"
MENOSOCHO: .asciiz "MOCHO"
MENOSSIETE: .asciiz "MSIETE"
MENOSSEIS: .asciiz "MSEIS"
MENOSCINCO: .asciiz "MCINCO"
MENOSCUATRO: .asciiz "MCUATRO"
MENOSTRES: .asciiz "MTRES"
MENOSDOS: .asciiz "MDOS"
MENOSUNO: .asciiz "MUNO"
CERO: .asciiz "CERO"
UNO: .asciiz "UNO"
DOS: .asciiz "DOS"
TRES: .asciiz "TRES"
CUATRO: .asciiz "CUATRO"
CINCO: .asciiz "CINCO"
SEIS: .asciiz "SEIS"
SIETE: .asciiz "SIETE"
OCHO: .asciiz "OCHO"
NUEVE: .asciiz "NUEVE"

```

```

.code
ld $s0, CONTROL($0)
ld $s1, DATA($0)
daddi $t1, $0, MSJ
sd $t1, 0($s1)
daddi $t0, $0, 4
sd $t0, 0($s0)
jal INGRESO
dadd $a0, $v0, $0
jal MUESTRA
halt

```

INGRESO:           daddi \$v0, \$0, -10  
                      daddi \$t0, \$0, 8  
                      sd \$t0, 0(\$s0)  
                      ld \$t1, 0(\$s1)  
                      slti \$t2, \$t1, 10  
                      bez \$t2, FIN  
                      dadd \$v0, \$t1, \$0  
FIN:               jr \$ra

MUESTRA:         daddi \$t3, \$0, 8  
                      dmul \$t4, \$a0, \$t3  
                      daddi \$t5, \$t4, CERO  
                      sd \$t5, 0(\$s1)  
                      daddi \$t6, \$0, 4  
                      sd \$t6, 0(\$s0)  
                      jr \$ra

**Ejercicio 3.**

*Escribir un programa que realice la suma de dos números enteros (de un dígito cada uno) utilizando dos subrutinas: la denominada INGRESO del ejercicio anterior (ingreso por teclado de un dígito numérico) y otra denominada RESULTADO, que muestre, en la salida estándar del simulador (ventana Terminal), el resultado numérico de la suma de los dos números ingresados (ejercicio similar al Ejercicio 7 de la Práctica 2).*

```

CONTROL: .data
 .word 0x10000
DATA: .word 0x10008
MSJ1: .asciiz "INTRODUCIR DOS NUMEROS ENTEROS:\n"
MSJ2: .asciiz "SU SUMA ES IGUAL A:\n"

 .code
 ld $s0, CONTROL($0)
 ld $s1, DATA($0)
 daddi $t1, $0, MSJ1
 sd $t1, 0($s1)
 daddi $t0, $0, 4
 sd $t0, 0($s0)
 daddi $t3, $0, -99
 jal INGRESO
 beq $v0, $t3, FIN1
 dadd $a0, $v0, $0
 jal INGRESO
 beq $v0, $t3, FIN1
 dadd $a1, $v0, $0
 jal RESULTADO
FIN1: halt

INGRESO: daddi $v0, $0, -99
 daddi $t0, $0, 8
 sd $t0, 0($s0)
 ld $t1, 0($s1)
 slti $t2, $t1, 10
 beqz $t2, FIN2
 dadd $v0, $t1, $0

FIN2: jr $ra

RESULTADO: daddi $t1, $0, MSJ2
 sd $t1, 0($s1)
 daddi $t0, $0, 4
 sd $t0, 0($s0)
 dadd $t0, $a0, $a1
 sd $t0, 0($s1)
 daddi $t1, $0, 2
 sd $t1, 0($s0)
 jr $ra

```

**Ejercicio 4.**

*Escribir un programa que solicite el ingreso por teclado de una clave (sucesión de cuatro caracteres) utilizando la subrutina CHAR de ingreso de un caracter. Luego, se debe comparar la secuencia ingresada con una cadena almacenada en la variable CLAVE. Si las dos cadenas son iguales entre sí, la subrutina llamada RESPUESTA mostrará el texto “Bienvenido” en la salida estándar del simulador (ventana Terminal). En cambio, si las cadenas no son iguales, la subrutina deberá mostrar “ERROR” y solicitar, nuevamente, el ingreso de la clave.*

```

CONTROL: .data
DATA: .word 0x10000
CLAVE: .asciiz "JUAN"
MSJ_BIENV: .asciiz "BIENVENIDO"
MSJ_ERROR: .asciiz "ERROR. INTRODUCIR, NUEVAMENTE, LA
CLAVE:\n"
MSJ: .asciiz "INTRODUCIR UNA CLAVE DE CUATRO
CARACTERES:\n"

 .code
 daddi $sp, $0, 0x400
 ld $s0, CONTROL($0)
 ld $s1, DATA($0)
 daddi $t1, $0, MSJ
 sd $t1, 0($s1)
 daddi $t0, $0, 4
 sd $t0, 0($s0)
 daddi $a2, $0, CLAVE
 jal CHAR
 halt

CHAR: daddi $sp, $sp, -16
 sd $ra, 0($sp)
 sd $s2, 8($sp)
 daddi $t0, $0, 9
 dadd $s2, $a2, $0
 daddi $t3, $0, 4
 dadd $t4, $0, $0
LAZO: sd $t0, 0($s0)
 lbu $t1, 0($s1)
 lbu $t5, 0($s2)
 beq $t1, $t5, NO_SON_IGUALES
 daddi $t4, $t4, 1
NO_SON_IGUALES: daddi $t3, $t3, -1
 daddi $s2, $s2, 1
 beqz $t3, FIN1
 j LAZO
FIN1: beq $t4, $t3, FIN2

```



```
 daddi $t6, $0, MSJ_ERROR
 sd $t6, 0($s1)
 jal RESPUESTA
 daddi $t3, $0, 4
 dadd $t4, $0, $0
 dadd $s2, $a2, $0
 j LAZO
FIN2: daddi $t6, $0, MSJ_BIENV
 sd $t6, 0($s1)
 jal RESPUESTA
 ld $ra, 0($sp)
 ld $s2, 8($sp)
 daddi $sp, $sp, 16
 jr $ra

RESPUESTA: daddi $t7, $0, 4
 sd $t7, 0($s0)
 jr $ra
```

**Ejercicio 5.**

*Escribir un programa que calcule el resultado de elevar un valor en punto flotante a la potencia indicada por un exponente que es un número entero positivo. Para ello, en el programa principal, se solicitará el ingreso de la base (un número en punto flotante) y del exponente (un número entero sin signo) y se deberá utilizar la subrutina A\_LA\_POTENCIA para calcular el resultado pedido (que será un valor en punto flotante). Tener en cuenta que cualquier base elevada a la 0 da como resultado 1. Mostrar el resultado numérico de la operación en la salida estándar del simulador (ventana Terminal).*

```
CONTROL: .data
DATA: .word 0x10000
BASE: .word 0.0
EXP: .word 0
RES: .double 0
UNO: .double 1.0
MSJ1: .ascii "BASE en Flotante: \n"
MSJ2: .ascii "EXPONENTE en BSS: \n"
MSJ3: .ascii "RESULTADO:\n"
```

```
.code
ld $s0, CONTROL($0)
ld $s1, DATA($0)
daddi $t1, $0, MSJ1
sd $t1, 0($s1)
daddi $t0, $0, 4
sd $t0, 0($s0)
daddi $t0, $0, 8
sd $t0, 0($s0)
l.d f1, 0($s1)
s.d f1, BASE($0)
daddi $t1, $0, MSJ2
sd $t1, 0($s1)
daddi $t0, $0, 4
sd $t0, 0($s0)
daddi $t0, $0, 8
sd $t0, 0($s0)
ld $a0, 0($s1)
sd $a0, EXP($0)
jal A_LA_POTENCIA
s.d f2, RES($0)
daddi $t1, $0, MSJ3
sd $t1, 0($s1)
daddi $t0, $0, 4
sd $t0, 0($s0)
s.d f2, 0($s1)
daddi $t0, $0, 3
```

```
 sd $t0, 0($s0)
 halt
A_LA_POTENCIA: l.d f2, UNO($0)
 dadd $t0, $a0, $0
LAZO: beqz $t0, FIN
 mul.d f2, f2, f1
 daddi $t0, $t0, -1
 j LAZO
FIN: jr $ra
```

**Ejercicio 6.**

El siguiente programa produce una salida estableciendo el color de un punto de la pantalla gráfica (en la ventana Terminal del simulador WinMIPS64). Modificar el programa de modo que las coordenadas y color del punto sean ingresados por teclado.

```

.data
COORX: .byte 24 ; coordenada X de un punto
COORY: .byte 24 ; coordenada Y de un punto
COLOR: .byte 255, 0, 255, 0 ; color: máximo rojo + máximo azul ->
magenta
CONTROL: .word32 0x10000
DATA: .word32 0x10008

.code
lwu $s6, CONTROL($zero) ; $s6 = dirección de CONTROL
lwu $s7, DATA($zero) ; $s7 = dirección de DATA
daddi $t0, $zero, 7 ; $t0 = 7 -> función 7: limpiar pantalla
gráfica
sd $t0, 0($s6) ; CONTROL recibe 7 y limpia la pantalla
gráfica
lbu $s0, COORX($zero) ; $s0 = valor de coordenada X
sb $s0, 5($s7) ; DATA+5 recibe el valor de coordenada X
lbu $s1, COORY($zero) ; $s1 = valor de coordenada Y
sb $s1, 4($s7) ; DATA+4 recibe el valor de coordenada Y
lwu $s2, COLOR($zero) ; $s2 = valor de color a pintar
sw $s2, 0($s7) ; DATA recibe el valor del color a pintar
daddi $t0, $zero, 5 ; $t0 = 5 -> función 5: salida gráfica
sd $t0, 0($s6) ; CONTROL recibe 5 y produce el dibujo del
punto
halt

```

```

.data
CONTROL: .word 0x10000
DATA: .word 0x10008
COORX: .byte 24
COORY: .byte 24
COLOR: .byte 255, 0, 255, 0

.code
ld $s0, CONTROL($0)
ld $s1, DATA($0)
daddi $t0, $0, 7
sd $t0, 0($s0)
lbu $t0, COORX($0)
sb $t0, 5($s1)
lbu $t1, COORY($0)
sb $t1, 4($s1)
lwu $t2, COLOR($0)

```

```

 sw $t2, 0($s1)
 daddi $t0, $0, 5
 sd $t0, 0($s0)
 halt

 .data
CONTROL: .word 0x10000
DATA: .word 0x10008
COORX: .byte 0
COORY: .byte 0
COLOR: .byte 0, 0, 0, 0
MSJ1: .asciiiz "INTRODUCIR COORDENADA X:\n"
MSJ2: .asciiiz "INTRODUCIR COORDENADA Y:\n"
MSJ3: .asciiiz "INTRODUCIR RGBA:\n"

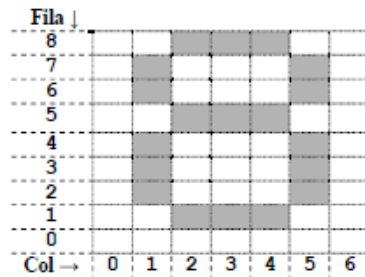
 .code
 ld $s0, CONTROL($0)
 ld $s1, DATA($0)
 daddi $t1, $0, MSJ1
 sd $t1, 0($s1)
 daddi $t0, $0, 4
 sd $t0, 0($s0)
 daddi $t0, $0, 8
 sb $t0, 0($s0)
 lbu $t2, 0($s1)
 sb $t2, COORX($0)
 daddi $t1, $0, MSJ2
 sd $t1, 0($s1)
 daddi $t0, $0, 4
 sd $t0, 0($s0)
 daddi $t0, $0, 8
 sb $t0, 0($s0)
 lbu $t2, 0($s1)
 sb $t2, COORY($0)
 daddi $t1, $0, MSJ3
 sd $t1, 0($s1)
 daddi $t0, $0, 4
 sd $t0, 0($s0)
 daddi $a0, $0, 0
 daddi $a1, $0, 4
LAZO: daddi $t0, $0, 8
 sb $t0, 0($s0)
 lbu $t2, 0($s1)
 sb $t2, COLOR($a0)
 daddi $a1, $a1, -1
 daddi $a0, $a0, 1
 bnez a1, LAZO
 daddi $t0, $0, 7
 sd $t0, 0($s0)
 lbu $t0, COORX($0)

```

```
sb $t0, 5($s1)
lbu $t1, COORY($0)
sb $t1, 4($s1)
lwu $t2, COLOR($0)
sw $t2, 0($s1)
daddi $t0, $0, 5
sd $t0, 0($s0)
halt
```

**Ejercicio 7.**

Se desea realizar la demostración de la transformación de un carácter codificado en ASCII a su visualización en una matriz de puntos con 7 columnas y 9 filas. Escribir un programa que realice tal demostración, solicitando el ingreso por teclado de un carácter para, luego, mostrarlo en la pantalla gráfica de la terminal. El carácter “8” es representado como:



### **Ejercicio 8.**

*El siguiente programa implementa una animación de una pelotita rebotando por la pantalla. Modificarlo para que, en lugar de una pelotita, se muestren, simultáneamente, varias pelotitas (cinco, por ejemplo), cada una con su posición, dirección y color particular.*



**Ejercicio 9.**

*Escribir un programa que le permita dibujar en la pantalla gráfica de la terminal. Deberá mostrar un cursor (representado por un punto de un color particular) que pueda desplazarse por la pantalla usando las teclas “a”, “s”, “d” y “w” para ir a la izquierda, abajo, a la derecha y arriba, respectivamente. Usando la barra espaciadora, se alternará entre modo desplazamiento (el cursor pasa por arriba de lo dibujado sin alterarlo) y modo dibujo (cada punto por el que el cursor pasa quedará pintado del color seleccionado). Las teclas del “1” al “8” se usarán para elegir uno entre los ocho colores disponibles para pintar.*

*Observaciones: Para poder implementar este programa, se necesitará almacenar, en la memoria, la imagen completa de la pantalla gráfica. Si cada punto está representado por un byte, se necesitarán  $50 \times 50 \times 1 = 2500$  bytes. El simulador WinMIPS64 viene configurado para usar un bus de datos de 10 bits, por lo que la memoria disponible estará acotada a  $2^{10} = 1024$  bytes. Para poder almacenar la imagen, será necesario configurar el simulador para usar un bus de datos de 12 bits, ya que  $2^{12} = 4096$  bytes, los que si resultarán suficientes. La configuración se logra yendo al menú “Configure → Architecture” y poniendo “Data Address Bus” en 12 bits, en lugar de los 10 bits que trae por defecto.*