#include <nds.h>

char capturar = 0;

int main(void) {

char \* tiempo = {};

char \* alarma = {};

inicializaciones();

inicializar\_timer0();

/\* Bucle principal \*/

while ( 1 ) {

tareas\_independientes();

if ( capturar ) {

capturar = 0;

capturar\_tiempo( tiempo );

}

mostrar\_tiempo( tiempo );

detectar\_alarma(tiempo,alarma);

swiWaitForVBlank();

}

return 0

}

.global RSI\_timer0

RSI\_timer0:

push { r0, r1 }

ldr r0, =capturar

mov r1, #1

strb r1, [ r0 ]

pop { r0, r1 }

.global capturar\_tiempo

capturar\_tiempo:

push { r0-r6 }

bl iniciar\_RTC

mov r6, r0 // Copiar @ de tiempo

mov r0, #0x26

bl enviar\_RTC

mov r1, #1 // i = 1

mov r5, #0 // Vector Offset = 0

.Lwhile:

cmp r1, #7 // while ( i < 7 )

bgt .Lend\_while

bl recibir\_RTC // R0 = byte de tiempo en BCD

cmp r1, #4 // if ( i != 4 )

beq .Lend\_if

mov r3, r0

and r3, r3, #0x0F // R3 contiene los 4 bits de unidades

mov r2, r0, lsr #4

mov r4, #10

mul r0, r2, r4

strb r0, [ r6, r5 ]

add r5, #1

.Lend\_if:

add r1, #1

b .Lwhile

.Lend\_while:

bl parar\_RTC

pop { r0-r6 }