

Technische Universität Ilmenau
Fakultät IA
Fachgebiet Rechnerarchitektur

Praktikum Rechnerarchitektur 1
WS 2021/22

Versuchsprotokoll

Versuche zur x86-Assemblerprogrammierung

16.11.2021

A1: Lauflicht

Versuchsaufbau anhand einfacher Assemblerprogramme. Benutze parallele digitale Ein- und Ausgabebaugruppen, die mit den LED-Reihen, der Tasten- und der Schalterreihe sowie den Sieben-Segment-Anzeigen verbunden sind.

Grundaufgabe a: Funktionen ermitteln

```

1   ; Programmbereich:
2   anf:    MOV    EDX,400000H ;Groessee der Verzoegerung
3           MOV    [verzoe],EDX ;Verzoeigerung speichern
4
5   m1:    MOV    EDI,10      ;EDI=10
6           MOV    ESI,OFFSET ziff ;Adresse von ziff in ESI
7
8   m2:    MOV    AL,[ESI+EDI-1] ;AL=ziff+9
9           OUT    OBOH,AL    ;SiebenSegment schreibt AL
10          CALL   zeit      ;warten
11          DEC    EDI        ;EDI=EDI-1
12          JNZ   m2         ;if(EDI!=0) goto m2
13
14          MOV    AL,0FFH    ;AL=255 (dec)
15   m3:    OUT    5CH,AL     ;LED Reihe links schreiben
16          NOT    AL        ;AL negieren
17          OUT    5DH,AL     ;LED Reihe rechts schreiben
18          CALL   zeit      ;warten
19          MOV    BL,AL      ;Inhalt von AL wird noch gebraucht
20          IN    AL,59H     ;Tastenreihe rechts lesen auf AL
21          BT    EAX,7      ;Bit 7 von EAX in Carry Flag
22          MOV    AL,BL     ;AL bekommt alten Wert zurueck
23          JC    m1         ;if(m1==0) goto m1
24          JMP   m3         ;goto m3 (Loop)
25
26   ;zeit ist ein Unterprogramm, welches nur Zeit verbrauchen soll:
27   zeit:  MOV    ECX,[verzoe] ;Lade wartezeit
28   z1:    DEC    ECX        ;ECX=ECX-1
29          JNZ   z1         ;if(ECX!=0) goto z1
30          RET    ;zurueck zum Hauptprogramm
31
32   ; Datenbereich:
33   verzoe DD    ?          ;Eine Speicherzelle (Doppelwort)

```

```

34     ziff     DB     3FH,03H,6DH,67H,53H,76H,7EH,23H,7FH,77H
35

```

anf setzt die Länge der Wartezeit

m1 Lädt Register

m2 Zählt auf Sieben Segment Anzeige

m3 schreibt auf LED Reihe links und invertierend rechts

zeit Verbraucht Zeit nach "verzoe"

Grundaufgabe b

einfaches Lauflicht

auf der rechten LED-Reihe soll ein sichtbarer Lichtpunkt von links nach rechts laufen und immer wieder von links beginnen

```

1  anf:      MOV     EDX,400000H
2           MOV     [verzoe],EDX
3
4           MOV     AL, 80H      ;Startwert fuer LED Reihe
5  lauf:    OUT     5CH, AL      ;Wert auf LED Reihe schreiben
6           CALL   zeit         ;warten
7           ROR    AL, 1        ;Bits um 1 nach rechts
8           JMP    lauf         ;Schleife wiederholen
9
10 zeit:    MOV     ECX,[verzoe]
11 z1:      DEC     ECX
12           JNZ   z1
13          RET

```

Lauflicht mit Geschwindigkeitsumschalter

das Lauflicht soll durch den linken Schalter zwischen "schnell"(Schalter oben) und "langsam"(Schalter unten) umschalten

```

1  anf:      MOV     Al, 80H
2
3  lauf:    MOV     EDX, 400000H  ; Wert fuer "langsam"

```

```

4      MOV     [verzoe], EDX     ;"langsam" in Speicher
5      OUT     5CH, AL          ;LED Reihe schreiben
6      MOV     BL, AL           ;AL speichern
7      IN     AL, 58H          ;Schalter einlesen
8      BT     AL, 7             ;7. Bit von AL in Carry Flag
9      JNC    langsam          ;Carry Flag = 0, schalter unten
10     MOV     EDX, 200000H     ; Wert fuer "schnell"
11     MOV     [verzoe], EDX    ;"schnell" in Speicher
12     CMC                      ;Carry Flag umschalten (0)
13
14 langsam: CALL    zeit        ;warten
15     MOV     AL, BL           ;AL aus speicher zurueck
16     ROR     AL,1             ;Bits um 1 nach rechts
17     JMP     anf              ;Schleife wiederholen
18
19 zeit:  MOV     ECX,[verzoe]
20 z1:    DEC     ECX
21     JNZ     z1
22     RET

```

Lauflicht verändert Richtung

zusätzlich zum oben implementierten soll die Bewegungsrichtung des Lichtpunktes durch den rechten Schalter der Schalterreihe zwischen "nach links" und "nach rechts" wechseln.

```

1 anf:    MOV     AL, 80H
2 lauf:  MOV     EDX, 400000H   ; Wert fuer "langsam"
3      MOV     [verzoe], EDX   ;"langsam" in Speicher
4      OUT     5CH, AL         ;LED Reihe schreiben
5      MOV     BL, AL         ;AL speichern
6      IN     AL, 58H        ;Schalter einlesen
7      BT     AL, 7          ;7. Bit von AL in Carry Flag
8      JNC    langsam        ;Carry Flag = 0, Schalter unten
9      MOV     EDX, 200000H   ; Wert fuer "schnell"
10     MOV     [verzoe], EDX  ;"schnell" in Speicher
11     CMC                      ;Carry Flag umschalten
12 langsam: CALL    zeit        ;warten
13     MOV     AL, BL         ;AL aus speicher zurueck
14     BT     AL, 0           ;0. Bit von AL in Carry Flag
15     JNC    rechts         ;Carry Flag = 1; Schalter oben

```

```

16         ROL     AL,1           ;Bits um 1 nach links
17         CMC     ;Carry Flag umschalten (0)
18         JMP     anf           ;Schleife wiederholen
19 rechts: ROR     AL, 1         ;Bits um 1 nach rechts
20         JMP     anf           ;Schleife wiederholen
21 zeit:   MOV     ECX,[verzoe]
22 z1:     DEC     ECX
23         JNZ     z1
24         RET

```

Lauflicht mit Invertierung

durch drücken einer beliebigen Taste der blauen Tastenreihe wird die Anzeige invertiert, d.h. der Lichtpunkt ist dunkel etc. Invertierung nur solange die Taste gedrückt wird.

```

1 anf:     MOV     AL, 80H
2 lauf:   MOV     EDX, 400000H   ; Wert fuer "langsam"
3         MOV     [verzoe], EDX ;"langsam" in Speicher
4         MOV     BL, AL        ;Kopie von AL anlegen
5         IN     AL, 59H        ;Tastenreihe einlesen
6         AND     AL, FFH       ;UND Operation mit FF
7         JZ     nopress       ;kein Schalter gedrueckt
8         NOT    BL            ;BL invertieren
9         MOV     AL, BL        ;AL ueberschreiben
10 nopress: OUT    5CH, AL      ;LED Reihe schreiben
11         IN     AL, 58H        ;Schalter einlesen
12         BT     AL, 7         ;7. Bit von AL in Carry Flag
13         JNC    langsam      ;Carry Flag = 0, Schalter unten
14         MOV     EDX, 200000H ; Wert fuer "schnell"
15         MOV     [verzoe], EDX ;"schnell" in Speicher
16         CMC     ;Carry Flag umschalten
17 langsam: CALL   zeit        ;warten
18         MOV     AL, BL        ;AL aus speicher zurueck
19         BT     AL, 0         ;0. Bit von AL in Carry Flag
20         JNC    rechts       ;Carry Flag = 1; Schalter oben
21         ROL     AL,1         ;Bits um 1 nach links
22         CMC     ;Carry Flag umschalten (0)
23         JMP     anf           ;Schleife wiederholen
24 rechts: ROR     AL, 1         ;Bits um 1 nach rechts
25         JMP     anf           ;Schleife wiederholen

```

```

26 zeit:  MOV    ECX,[verzoe]
27 z1:    DEC    ECX
28      JNZ    z1
29      RET

```

Zusatzaufgabe

Erweiterungen des Programms nach eigenen Ideen:

- symetrische LED Reihe zur Mitte
- Sieben Segment zählt 9 Schritte mit

```

1 anf:    MOV    AL, 80H
2      MOV    EDI, 0
3      MOV    ESI, OFFSET ziff
4 lauf:  MOV    EDX, 400000H ; Wert fuer "langsam"
5      MOV    [verzoe], EDX ;"langsam" in Speicher
6      MOV    BL, AL ;Kopie von AL anlegen
7      IN    AL, 59H ;Tastenreihe einlesen
8      AND    AL, FFH ;UND Operation mit FF
9      JZ    nopress ;kein Schalter gedrueckt
10     NOT    BL ;BL invertieren
11     MOV    AL, BL ;AL ueberschreiben
12 nopress: OUT 5CH,AL ;LED Reihe links schreiben
13     NOT    AL ;AL negieren
14     OUT    5DH,AL ;LED Reihe rechts schreiben
15     MOV    BH,[ESI+EDI-1] ;Sieben Segment berechnen
16     OUT    0BOH,BH ;Sieben Segment schreiben
17     DEC    EDI ;Sieben Segment runterzaehlen
18     JZ    timer ;Timer auf 0 setzen
19     IN    AL, 58H ;Schalter einlesen
20     BT    AL, 7 ;7. Bit von AL in Carry Flag
21     JNC   langsam ;Carry Flag = 0, Schalter unten
22     MOV    EDX, 200000H ; Wert fuer "schnell"
23     MOV    [verzoe], EDX ;"schnell" in Speicher
24     CMC    ;Carry Flag umschalten
25 langsam: CALL zeit ;warten
26     MOV    AL, BL ;AL aus speicher zurueck
27     BT    AL, 0 ;0. Bit von AL in Carry Flag
28     JNC   rechts ;Carry Flag = 1; Schalter oben
29     ROL    AL,1 ;Bits um 1 nach links

```

```

30         CMC                ;Carry Flag umschalten (0)
31         JMP      anf        ;Schleife wiederholen
32 rechts: ROR      AL, 1      ;Bits um 1 nach rechts
33         JMP      anf        ;Schleife wiederholen
34 timer:  MOV      BH, 0FFH
35         RET
36 zeit:   MOV      ECX,[verzoe]
37 z1:     DEC      ECX
38         JNZ      z1
39         RET

```

A2: Timerbaustein

Arbeite mit einem programmierbaren Interfacebaustein, der über eigene Register angesprochen wird. Als Beispiel dient ein Programmierbarer Intervalltimer (PIT, auch als „Zähler-Zeitgeber-Baustein“ oder „Timerbaustein“ bezeichnet) vom Typ 8254.

Frequenzen der C-Dur Tonleiter								
Ton	c'	d'	e'	f'	g'	a'	h'	c''
f(Hz)	261,6	293,7	329,6	349,2	392,0	440,0	493,9	523,2
Zählkonstante	7662	6825	6079	5730	5102	4545	4056	3824
Freq(Hex)	1DEEH	1AA9H	17BFH	1662H	13EEH	11C1	FD8H	EF0H

Grundaufgabe a

Der Kanal 0 des Timerbausteins soll als programmierbarer Frequenzgenerator benutzt werden. Dazu wird die Betriebsart „Mode 3“ verwendet (Frequenzteiler mit symmetrischer Rechteckschwingung am Output). Die Output-Frequenz soll 440 Hz betragen. Als Input benutzen Sie den eingebauten 2-MHz-Generator.

$$\text{Zählkonstante: } \frac{2\text{MHz}}{440\text{Hz}} = 4545,4545 = (11C1)_{16}$$

```

1         MOV AL, 36H; Steuerbyte 00110110
2         OUT 57H, AL
3         MOV AL, 0C1H; LSB

```

```

4      OUT 54H, AL
5      MOV AL, 011H; MSB
6      OUT 54H, AL

```

Grundaufgabe b

Schalten Sie die Tonausgabe zunächst wieder ab und erweitern Sie das Programm um die Initialisierung der PIT-Kanäle 1 und 2. Die am Output des Kanals 2 angeschlossene LED soll mit einer Periodendauer von 0,5s blinken. Es ist wiederum Mode 3 zu benutzen. Da beide Kanäle hintereinander geschaltet (kaskadiert) sind, müssen Sie die benötigte Frequenzteilung auf beide Kanäle aufteilen. Außer der LED haben Sie diesmal keine weitere Kontrollmöglichkeit.

$$\text{Zählkonstante: } \frac{2\text{MHz}}{2\text{Hz}} / 2 = 1000000 / 2 = 500000$$

```

1      MOV AL, 0B6H; Kanal 2
2      OUT 57H, AL
3      MOV AL, 0FFH
4      OUT 56H, AL
5      MOV AL, 0FFH
6      OUT 56H, AL
7
8      MOV AL, 076H ;Kanal 1
9      OUT 57H, AL
10     MOV AL, 0FFH
11     OUT 55H, AL
12     MOV AL, 0FFH
13     OUT 56H, AL

```

Grundaufgabe c

Die Tonausgabe von Kanal 0 wird wieder eingeschaltet. Sie soll jetzt aber nur noch dann aktiv sein, wenn gerade eine beliebige Taste in der blauen Tastenreihe gedrückt ist. Dazu müssen Sie in der Endlosschleife des Programms eine entsprechende Abfrage einbauen.

```

1 noton: MOV AL, 59H

```

```
2      OUT 57H, AL
3 taste: IN AL, 59H
4      AND AL, 0FFH
5      JZ noton      ;keine taste gedrueckt
6      JMP ton
7 ton:  MOV AL, 0C1H
8      OUT 54H, AL
9      MOV AL, 011H
10     OUT 54H, AL
11     JMP taste
```

Fortgeschrittene Aufgabe d

Erweitern Sie das Programm dann so, dass den einzelnen Tasten unterschiedliche Frequenzen zugeordnet sind. Es wird angenommen, dass nicht mehrere Tasten gleichzeitig gedrückt werden. Das Blinken der LED von Aufgabe b) soll weiterhin funktionieren.

```
1 noton: MOV AL, 59H
2      OUT 57H, AL
3 taste: IN AL, 59H
4      MOV BL, AL
5      AND AL, 0FFH
6      JZ noton      ;keine taste gedrueckt
7      MOV AL, BL
8      AND AL, 001H   ; Taste A
9      JNZ tonA
10     MOV AL, BL
11     AND AL, 003H   ; Taste B
12     JNZ tonB
13     MOV AL, BL
14     AND AL, 004H   ;Taste C
15     JNZ tonC
16     JMP taste
17 tonA: MOV AL, 0C1H
18     OUT 54H, AL
19     MOV AL, 011H
20     OUT 54H, AL
21     JMP taste
22 tonB: MOV AL, 008H
23     OUT 54H, AL
```

```
24     MOV AL, 0FDH
25     OUT 54H, AL
26     JMP taste
27 tonC: MOV AL, 000H
28     OUT 54H, AL
29     MOV AL, 0EFH
30     OUT 54H, AL
31     JMP taste
```

Zusatzaufgabe

A3: Matrixtastatur

Eine 4x4 Matrixtastatur ist über Zeilen- und Spaltenleitungen verbunden. Um eine gedrückte Taste zu erkennen müssen alle Zeilen nacheinander abgefragt werden. Bei jedem Abfrageschnitt erhält man die Information über die gedrückten Tasten jeweils einer Zeile.

Grundaufgabe a

Alle Zeilen der Matrix je einmal abfragen und zurückkehren. Falls eine gedrückte Taste erkannt wurde, soll in einem gewählten Byteregister eine von Null verschiedene Tastennummer übergeben werden.

	1	2	3	4
Tastaturbelegung:	5	6	7	8
	9	10	11	12
	13	14	15	16

Listing 1: matr

Wie *matr* soll das Unterprogramm *wmatr* alle Zeilen der Matrix abfragen aber erst beim Erkennen eines Tastendrucks zurückkehren. Das bedeutet, dass es das Drücken einer Taste abwartet und dann deren Nummer übergibt.

Listing 2: wmatr

Zur Durchführung sollen die Unterprogramme nacheinander in einem Hauptprogramm aufgerufen werden. Das Hauptprogramm selbst soll in einer ewigen Schleife arbeiten und die erkannte Tastennummer binär auf einer der LED-Zeilen anzeigen.

Listing 3: mainA

Grundaufgabe b

Realisiere ein Programm, das die jeweils gedrückte Ziffer in lesbarer Darstellung auf der linken Stelle der Sieben-Segment-Anzeigen anzeigt.

Listing 4: mainB

Fortgeschrittene Aufgabe c

Erweitere das Programm so dass gedrückte Ziffern der Reihe nach nebeneinander angezeigt werden und beim Erreichen der letzten Stelle wieder links beginnt. Das Drücken einer nicht als Ziffer definierten Taste soll eine leere Stelle erzeugen.

Listing 5: mainC

Fortgeschrittene Aufgabe d

Verhindere das Prellen der Tasten durch Software um doppelte Tastendrucke zu vermeiden.

Listing 6: mainD

Zusatzaufgabe

Realisiere einen einfachen Taschenrechner der einstellige nichtnegative Dezimalzahlen addiert und das ein- bis zweistellige Ergebnis auf der Sieben-Segment-Anzeige

anzeigt. Definiere dafür Tasten für „+“ und „=“.

1		2		3		4
5		6		7		8
0		0		0		0
+		0		0		=

Listing 7: addition