

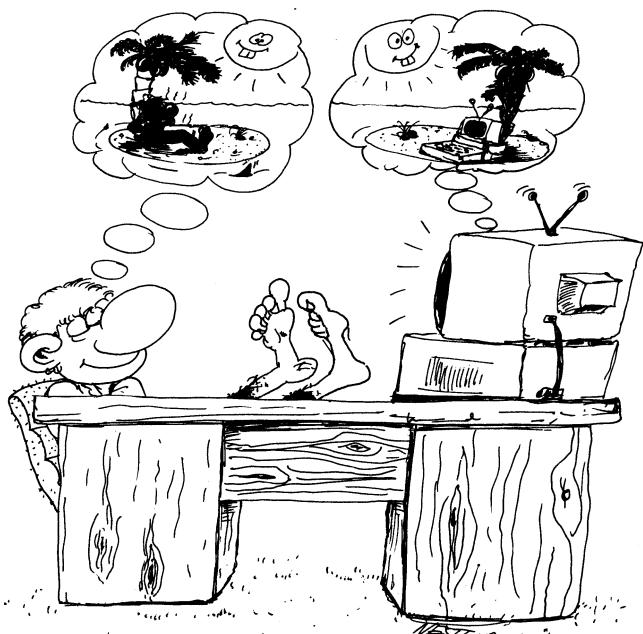
■ (ZP,X) : indiziert indirekt
Der Inhalt des X-Registers wird zum zweistelligen, hexadezimalen Operanden addiert und ergibt eine Adresse in der Zeropage (Speicherbereich \$0000 bis \$00FF). Deren Inhalt und der Inhalt der darauffolgenden Adresse ergibt in der Form Lo-Byte/Hi-Byte die Arbeitsadresse.

Beispiel:
Adresse \$20 hat den Inhalt \$00
Adresse \$21 hat den Inhalt \$C0
LDX #\$0E
LDA (\$12,X)
Der Inhalt der Zeropage-Adressen \$0020 (\$0000 + \$0012) und \$0021 ergibt die Arbeits-Adresse \$C000. Deren Inhalt wird in den Akku geladen.

■ (ZP),Y : indirekt indiziert
Der zweistellige, hexadezimale Operand ergibt eine Adresse in der Zeropage (Speicherbereich \$0000 bis \$00FF). Deren Inhalt und der Inhalt der darauffolgenden Speicherstelle ergibt in der Form Lo-Byte/Hi-Byte eine Adresse, zu der der Inhalt des Y-Registers addiert wird. Das Ergebnis ist die Arbeitsadresse.

Beispiel:
Adresse \$20 hat den Inhalt \$00
Adresse \$21 hat den Inhalt \$C0
LDY #\$10
LDA (\$20),Y
Der Inhalt der Adresse \$C010 (\$C000 + \$0010) wird in den Akku geladen.

Tabelle 3. Diese Abkürzungen werden in den Tabellen 1 und 2 verwendet (Schluß)



ROM-Routinen in eigenen Programmen

Das Rad ist schon erfunden! Ähnlich verhält es sich mit verschiedenen Routinen, die ein Assembler-Programmierer immer wieder benötigt. Aber warum soll man sich die Arbeit des Programmierens machen, wenn das Betriebssystem viele ständig benötigte Routinen schon enthält und man nur noch zu wissen braucht, ab welcher Adresse sie stehen?

Angenommen, Sie möchten in Assembler einige komplexe Dinge programmieren wie beispielsweise eine neue mathematische Funktion (wie wäre es mit dem Kotangens) und diese auf dem Bildschirm ausgeben. Das ist eine große Aufgabe, zu der zunächst einmal die Übernahme des Arguments in das Maschinenprogramm, dann einige Fließkomma-Rechenoperationen und schließlich die Ausgabe auf dem Bildschirm geschrieben werden müßten, wenn da nicht schon fast alles an verborgener Stelle als fertige Programm-Module im Computer vorhanden wäre!

Sowohl im unteren (von \$A000 bis \$BFFF) als auch im oberen ROM-Bereich (von \$E000 bis \$FFFF) liegt die Firmware fest verschachtelt vor. Der untere ROM-Abschnitt wird manchmal auch Basic-Interpreter, der obere ROM-Bereich Betriebssystem genannt, wobei diese Einteilung aber den Kern der Sache nicht genau trifft, denn Interpreter, Editor und Betriebssystem führen ein gemischtes Dasein quer durch alle genannten ROM-Bereiche hindurch.

Mindestens fünf Informationen braucht ein Assembler-Programmierer, wenn er das breite Programmangebot des ROMs nutzen möchte:

1. Einsprungadresse
2. Format der Eingabeparameter
3. Adressen der Eingabeparameter
4. Adressen der Ausgabeparameter
5. Format der Ausgabeparameter

Nicht alle Routinen, die man benutzen kann, erfordern alle fünf Informationen, manche weniger, einige auch mehr und schließlich gibt es noch Programmrutinen, die noch den Aufruf einer oder sogar mehrerer anderer Routinen nötig machen.

In der beigefügten Tabelle sind – nach Anwendungen sortiert – die wichtigsten Firmware-Möglichkeiten mit den erforderlichen Ein- und Ausgabeparametern aufgeführt. Das sind natürlich beileibe nicht alle. Die Auswahl erfolgte subjektiv! Es sind einfach diejenigen, die mir bislang am häufigsten untergekommen sind. Außerdem wurde auf die Kernel-Routinen verzichtet: Man findet diese sehr gut dokumentiert bereits in einer Reihe von Büchern und im Assembler-Kurs.

Die Tabelle nennt den Label-Namen, die Einsprungadresse und gibt eine Kurzbeschreibung der Funktion. Das Ein- und auch das Ausgabeformat ist ebenso angegeben wie auch die Adressen, an denen diese Parameter übergeben werden. Die verwendeten Bezeichnungen halten sich eng an die im Assembler-Kurs kennengelernten. Sie sind allgemein üblich:

FAC	Fließkomma-Akku 1
ARG	Fließkomma-Akku 2
A	Akkumulator
X,Y	X-, Y-Register
A/Y	2-Byte-Angabe im Format LSB/MSB im Akku/Y-Register
FLPT	Fließkommazahl im Normalformat
MFLPT	gepacktes Fließkommaformat

Damit das alles nicht so trocken abläuft, soll noch ein kleines Beispiel vorgestellt werden! Die oben schon erwähnte Kotangens-Funktion wird in einem Maschinenprogramm erzeugt, das durch USR anzuspringen ist. In Bild 1 finden Sie ein Flußdiagramm zu dem Programm, welches hier als Hypra-Ass-Listing abgebildet ist (Listing 1). Ein kurzes Testprogramm liefert Listing 2.

Der Einsprung mittels USR bietet den Vorteil, daß der Übergabewert gleich im FLPT-Format im FAC »landet«. Es ist aber sinnvoll, den Übergabeparameter mittels der MOVFM-Routine zu »retten«, weil durch die Kosinus-Funktion der FAC verändert wird. Wenn auch das Ergebnis der Kosinus-Funktion mittels MOVFM beiseite gelegt wurde, holen wir durch MOVFM den Anfangswert wieder in den FAC und bilden mittels SIN den Sinus davon. Schließlich teilen wir den im Speicher stehenden Kosinuswert durch den im FAC befindlichen Sinuswert (unter Verwendung von FDIV). Das Ergebnis ist der Kotangens:

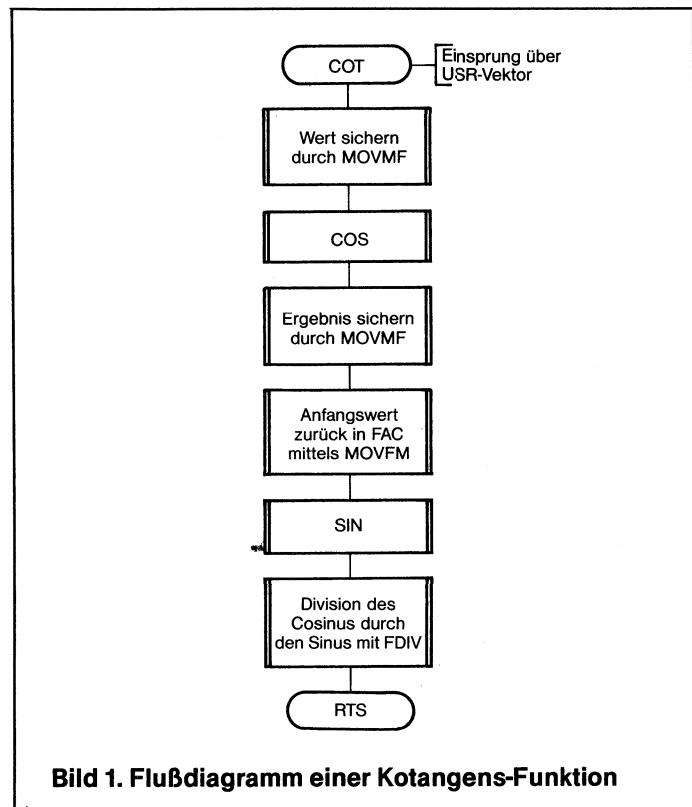
$$\text{COT } X = (\text{COS } X / \text{SIN } X)$$

Dieser Wert befindet sich nun im FAC und wird mit dem RTS an das Basic-Programm zurückgeliefert. Im Testprogramm weisen wir ihm dann die Variable E zu.

Dieses kurze Beispiel soll Ihnen den Mund wässrig machen. Sehr viel detaillierter werden die ROM-Routinen im Kurs »Von Basic zu Assembler« im 64'er behandelt werden.
(Heino Ponnath/hm)

Literatur:

1. Kassera/Kassera, Programmieren in Maschinensprache, München 1985: Markt&Technik Verlag, MT 830
2. West, C 64 Computerhandbuch, München 1984, Te-wi
3. Babel/Krause/Dripke, Das Interface Age Systemhandbuch zum C 64, München 1983: Interface Age Verlag
4. Ponnath, C 64 Wunderland der Grafik, München 1985: Markt&Technik Verlag MT 756.



hypra-ass assemblerlisting:

```

      10  -          .li 1,4,7
      20  -          .ba $6000
;
;einsprung mittels usr
;zuvor usr-vektor einstellen!
;
      160 -          .eq cos=$e264
      165 -          .eq movfm=$bba2
      170 -          .eq movmf=$bbd4
      180 -          .eq sin=$e26b
      190 -          .eq fdiv=$bb0f
      200 -          .eq wert=$7000
      205 -          .eq wert1=$7010
;
6000 a210 :212 -start   ldx #<(wert,t1)
6002 a070 :214 -        ldy #>(wert1)
6004 20d4bb :216 -      jsr movmf
6007 2064e2 :220 -      jsr cos
600a a200 :230 -        ldx #<(wert)
600c a070 :240 -        ldy #>(wert)
600e 20d4bb :250 -      jsr movmf
6011 a910 :252 -        lda #<(wert1)
6013 a070 :254 -        ldy #>(wert1)
6015 20a2bb :256 -      jsr movfm
6018 206be2 :260 -      jsr sin
601b a900 :270 -        lda #<(wert)
601d a070 :280 -        ldy #>(wert)
601f 200fbb :290 -      jsr fdiv
6022 60 :300 -          rts
;
      320 -          .sy 1,4,7

```

symbols in alphabetical order:

cos	= \$e264
fdiv	= \$bb0f
movfm	= \$bba2
movmf	= \$bbd4
sin	= \$e26b
start	= \$6000
wert	= \$7000
wert1	= \$7010

Listing 1.
Hypra-Ass-Listing der Kotangens-Funktion

end of assembly 0:25.9
base = \$6000 last byte at \$6022

```

10 REM***TEST FUER COTANGENS***
20 POKE785,0:POKE786,96:REM USR-VEKTOR
30 INPUT"WINDEL";W:W=W*π/180:REM AUF BOGENMASS
40 E=USR(W):REM AUFRUF DES PROGRAMMES
50 PRINTW,E:REM ERGEBNIS IN E
60 END
READY.

```

Listing 2. Test der Kotangens-Funktion

1. Routinen, die die Kooperation von Basic und Assembler erleichtern:

Label	Adresse	Funktion	Eingabe		Ausgabe	
			Format	Adresse	Format	Adresse
CHRGET	0073	Holt nächstes Byte	1 Byte	Basic-Text	1 Byte	A
CHRGOT	0073	Holt aktuelles Byte	1 Byte	Basic-Text	1 Byte	A
READY	A474	Erzeugt READY-Status	-	-	-	-
LINGET	A96B	Holt Integerwert (0-63999)	ASCII-Zahl	Basic-Text	2-Byte	14/15
FRMNUM	AD8A	Holt beliebigen numerischen Ausdruck	Basic-	Basic-Text	FLPT	FAC
FRMEVL	AD9E	Holt beliebigen Ausdruck	Basic-	Basic-Text	a) bei Fließkomma: b) bei Integer: c) bei String: Zeiger auf FAC+3, Descriptor FAC+4	

Diese Routine setzt außerdem eine Reihe von Flaggen:

VALTYP(\$0D) 0=Zahl FF=String

INTFLAG (\$0E) 0=Fließkomma 80=integer

Tabelle der ROM-Routinen