

Ejercicio 10d:

```

d) *main:      MOV MOV DISTANCIA, 0xFFFF
              MOV R0, 0x0000
              MOV [0xFFFF1], 0xF000
              MOV R1, 0x0002
sensor_freno: CMP R1, 0x0001
              JE sensor_prec
              JL sensor_cruce
              MOV [0xFFFF1], 0xF000
sensor_prec:  JMP dist_0x0001
sensor_prec:  JNE sensor_cruce
sensor_prec:  MOV [0xFFFF1], 0x30F0
              JMP dist
sensor_cruce: MOV [0xFFFF1], 0x7FFF
dist:        CMP DISTANCIA, 0x03EB
              JL sensor_freno
              MOV DISTANCIA, 0xFFFF

```

```

              ADD R0, 0x0001
              JMP sensor_freno
*RAI_ambiente: CMP [0xFFFF0], 0x0000
              JB precavacion
              JE cruce
              MOV R1, 0x0002
precavacion:  JMP fin_ret
precavacion:  MOV R1, 0x0001
              JMP fin_ret
cruce:       MOV R1, 0x0000
fin_ret:     IRET

```

```

R0 ← Kilómetros recorridos
R1 ← Estado del ambiente
DISTANCIA ← [0xFFFF2] (cuenta metros)

```