```
ASM85  8085 Cross Assembler Ver 1.06  "B:WORM3.ASM"  page = 1
    time stamp = 1989/10/ 4   9:31:54    assemble = 1989/10/ 4  9:32: 1

                        ; 自由課題プログラム
                        ;   自己増殖型プログラム
                        ;
                        ;     恐怖のＷＯＲＭ                    oo      oo      oo
                        ;                                      ~~~~~   ~~~~~   ~~~~~
                        ;
                        ;       制　作　者：[redacted]
                        ;         制作年月日：1989/10/03

                        ; 自己増殖（複製）型プログラム
                        ; 自分自身をコピーしながらメモリーの下位から上位へ移動していくプログラム
                        ; 何の役にも立ちません．メモリーテストにでも使用して下さい．
                        ;
                        ; 技術解説
                        ;
                        ; ８０８５は相対ジャンプが出来ないのでそれに相当するサブルーチンを
                        ; 作成しました．条件コール命令で飛んだときのスタック内容を書き換えて
                        ; 飛び先を変更してあります．
                        ;
                        ; また，ＷＯＲＭだけでは暴走して作動結果が判らないので
                        ; ＷＯＲＭの制御用のサブルーチンを作成しました．
                        ; 機能は
                        ;   １．ＷＯＲＭの現在位置をＬＥＤに表示する．
                        ;   ２．ＷＯＲＭが終了番地に到達したら，強制停止させてモニターに制御を移す．
                        ;   ３．ＤＥＲＡＹルーチンを呼んで時間稼ぎ
                        ;  コメント終わり
                        ;-------------------------------------------------------------------------------
                        ;ここからプログラムです．
                        ; リモート・モニター内部のユーティリティルーチン
0300 =                  DERAY           EQU     0300H
02D5 =                  DISP4H          EQU     02D5H   ; HLに表示したいデータを入れてコール４桁表示

                        ; WORM PROGRAM
8000                            ORG     8000H
8000 21 00 81           INIT:   LXI     H,WORM          ; 初期設定
8003 22 35 80                   SHLD    COP_ADR         ; ＷＯＲＭのスタート番地をセット
8006 C3 00 81                   JMP     WORM            ; ＷＯＲＭが走るとプログラムが壊れるので
                                                        ; 相対ジャンプ，コントロール部，ワークエリアを
                                                        ; 保護するために8100番地からスタート

                        ; ８０８５は相対ジャンプをサポートしていない
                        ; そこで相対ジャンプに相当するサブルーチンを作った
                        ; ＤＥに相対ジャンプの飛び先との差をセット
                        ; 条件コール命令で呼び出す
```