



# Πανεπιστήμιο Δυτικής Μακεδονίας

Τμήμα Μηχανικών Πληροφορικής & Τηλεπικοινωνιών  
(Κοζάνη)

## Εισαγωγή στην Επιστήμη των Υπολογιστών - Εργαστήριο 5 -

Διδάσκων: Παντελής Αγγελίδης

Χειμερινό εξάμηνο 2008



# Συμβολική Γλώσσα Assembly

# Βασικές έννοιες

- **Πηγαία γλώσσα (source language):** η γλώσσα στην οποία είναι γραμμένο το αρχικό πρόγραμμα.
- **Γλώσσα προορισμού (target language):** η γλώσσα στην οποία μετατρέπεται το αρχικό πρόγραμμα.
- **Μεταφραστές (translators):** τα προγράμματα που μετατρέπουν ένα πρόγραμμα χρήστη από τη γλώσσα που είναι γραμμένο σε κάποια άλλη γλώσσα
- **Αντικειμενικό πρόγραμμα (object program)** ή εκτελέσιμο δυαδικό πρόγραμμα (executable binary program): το πρόγραμμα που προκύπτει από τη μετάφραση
- **Συμβολομεταφραστής (assembler):** ο μεταφραστής του προγράμματος που είναι γραμμένο σε συμβολική γλώσσα (assembly language)
- **Μεταγλωτιστής (compiler):** ο μεταφραστής του προγράμματος που είναι γραμμένο σε γλώσσα υψηλού επιπέδου

# Γλώσσα μηχανής

- Το σύνολο των δυαδικών αριθμών που ο επεξεργαστής αντιλαμβάνεται ως εντολές για:
  - Την εκτέλεση κάποιων πράξεων,
  - Τη μεταφορά πληροφορίας μεταξύ υπο-μονάδων του, ή μεταξύ αυτού και του συστήματος μνήμης ή των συσκευών Ε/Ε
  - την εκτέλεση άλλων λειτουργιών
- Διαφορετική για κάθε επεξεργαστή
  - Συμβατότητα μεταξύ επεξεργαστών
- Κάθε εντολή της γλώσσας μηχανής είναι κωδικοποιημένη με συγκεκριμένο τα τρόπο μέσα σε ένα δυαδικό αριθμό

00000010001100100100000000100000

Κωδ. λειτουργίας    τελούμενο1    αποτέλεσμα    τίποτα    Κώδ. τελεστή  
 τελούμενο2

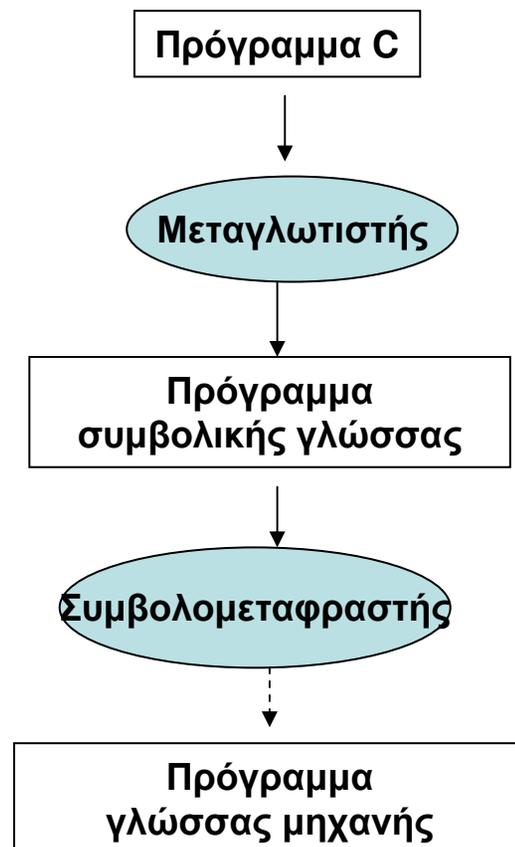
# assembly..

- Πιο εύκολος ο προγραμματισμός σε συμβολική γλώσσα από ότι σε γλώσσα μηχανής
- Πλήρης ισοδυναμία ανάμεσα σε εντολές και υλικό: κάθε συμβολική πρόταση παράγει ακριβώς μια εντολή μηχανής
- Παρέχει πρόσβαση σε όλες τις δυνατότητες και εντολές που είναι διαθέσιμες στην μηχανή προορισμού
- Ένα πρόγραμμα σε συμβολική γλώσσα μπορεί να εκτελεί όλες τις εντολές του συνόλου εντολών της μηχανής προορισμού
- Ένα πρόγραμμα σε συμβολική γλώσσα μπορεί να εκτελείται μόνο σε μια οικογένεια μηχανών

# assembly..

- Ο προγραμματισμός σε συμβολική γλώσσα είναι δυσκολότερος και χρειάζεται πολύ περισσότερο χρόνο από ότι για το γράψιμο του ίδιου προγράμματος σε γλώσσα υψηλού επιπέδου.

# Ιδεατά Επίπεδα



A=B+C;

```
LDAC B
MVAC
LDAC C
ADD
STAC A
END
```

```
0000 0001 0000 1110 0000 0000 0000 0011
0000 0001 0000 1111 0000 0000 0000 1000
0000 0010 0001 0000 0000 0000 1111 1111
0000 0000 0000 0000 0000 0001 0000 1001
0000 1010 0000 0000 0000 0000 0000 0000
```

# Γιατί assembly..?

- Λόγω απόδοσης
- Λόγω πρόσβασης στη μηχανή

# Γνωριμία με τον **Relatively Simple CPU Simulator**

## *Ο προσομοιωτής* **Relatively Simple CPU Simulator**

- **Τι είναι προσομοιωτές;**  
Οι προσομοιωτές είναι προγράμματα υπολογιστή που προσπαθούν να συμπεριφέρονται όσο το δυνατόν πιο όμοια γίνεται με ένα φυσικό σύστημα.
- **Τι είναι ο Relatively Simple CPU Simulator**  
Ο Relatively Simple CPU Simulator είναι προσομοιωτής για εκπαιδευτικούς σκοπούς. Επιτρέπει τον χρήστη να προσομοιώσει την ροή δεδομένων στην CPU όταν αυτή ανακαλεί κωδικοποιεί και εκτελεί εντολές. Η προσομοίωση μπορεί να γίνει είτε σε `hard-wired control unit` ή σε `microcoded control unit`.

# Γνωριμία με τον **Relatively Simple CPU Simulator**

- **Τι κάνει ο Relatively Simple CPU Simulator .**

Ο Relatively Simple CPU Simulator μας δίνει πληροφορίες για τα περιεχόμενα των καταχωρητών και της μνήμης μετά την εκτέλεση κάθε εντολής. Μπορεί να έχει πρόσβαση σε 64K bytes μνήμης, μέσω των address pins  $A[15..0]$  και των data pins  $D[7..0]$ . Αυτή η CPU έχει τους εξής καταχωρητές: τον 8-bit συσσωρευτή AC, τον 8-bit γενικού σκοπού καταχωρητή R. Επίσης έχει 1-bit ενδείκτη μηδενικού αποτελέσματος Z.

- **Τι δεν κάνει ο Relatively Simple CPU Simulator .**

Ο Relatively Simple CPU Simulator δεν δίνει καμιά πληροφορία, π.χ. για το χρόνο εκτέλεσης της κάθε εντολής (ποιες εντολές εκτελούνται γρήγορα και ποιες αργά), όπως και για άλλες απόψεις του φυσικού συστήματος.

# Καταχωρητές..

Carpinelli κεφ. 6

- PC** μετρητής προγράμματος-program counter (16 bits)
  - περιέχει την διεύθυνση της επόμενης εντολής προς εκτέλεση
  
- AC** συσσωρευτής-accumulator (8 bits)
  - «ενδιάμεσος» για την εκτέλεση των λογικών και αριθμητικών πράξεων από την Αριθμητική – Λογική Μονάδα (ALU)
  - περιέχει ένα τμήμα δεδομένων που πρόκειται να επεξεργαστεί η ALU και είναι αποδέκτης του αποτελέσματος της αριθμητικής ή λογικής πράξης
  
- R** καταχωρητής γενικού σκοπού-general purpose register (8 bits)
  - Για την αποθήκευση οποιονδήποτε δεδομένων του προγράμματος ή διευθύνσεων
  
- Z** ενδείκτης μηδενικού αποτελέσματος-zero register (1 bit)
  - γίνεται 1 όταν η εντολή που εκτελείται έχει σαν αποτέλεσμα το μηδενισμό του περιεχομένου του συσσωρευτή

# Επιπλέον εσωτερικοί καταχωρητές

**AR** Address Register (16-bit)

- παρέχει μια διεύθυνση στη μνήμη μέσω  $A[15..0]$

**DR** Data Register (8-bit)

- λαμβάνει εντολές και δεδομένα από την μνήμη μέσω  $D[7..0]$

**IR** Instruction Register (8-bit):

- αποθηκεύει το τμήμα opcode του κώδικα εντολής που ήρθε από την μνήμη

**TR** Temporary Register (8-bit)

- αποθηκεύει προσωρινά τα δεδομένα κατά την εκτέλεση εντολών

# Το Σύνολο Εντολών (Instruction Set)

- 16 εντολές, 8-bit ο Κώδικας Λειτουργίας (*opcode*)
- $\Gamma$  είναι ένας 16-bit τελεστής (*operand*) που αναπαριστά μια διεύθυνση μνήμης

**NOP** καμιά ενέργεια

**LDAC  $\Gamma$**  φόρτωσε στον συσσωρευτή το περιεχόμενο της διεύθ. μνήμης  $\Gamma$

**STAC  $\Gamma$**  αποθήκευσε τα περιεχόμενα του συσσωρευτή στη διεύθ. μνήμη  $\Gamma$

**MVAC** Βάλε τα περιεχόμενα του συσσωρευτή στον R

**MOVR** Βάλε τα περιεχόμενα του R στον συσσωρευτή

**JUMP  $\Gamma$**  κάνε άλμα χωρίς συνθήκη στη διεύθ. μνήμης  $\Gamma$

**JMPZ  $\Gamma$**  αν  $Z=0$ , θέσε το PC στη διεύθ. μνήμη  $\Gamma$

**JPNZ  $\Gamma$**  αν  $Z=1$ , θέσε το PC στη διεύθ. μνήμη  $\Gamma$

**ADD** πρόσθεσε  $AC+R$  και βάλε το άθροισμα στο AC, ενημέρωσε το Z

## Το Σύνολο Εντολών (Instruction Set)

- SUB** αφάιρεσε AC-R και βάλε το αποτέλεσμα στο AC, ενημέρωσε το Z
- INAC** Αύξησε περιεχόμενο AC κατά 1 , ενημέρωσε το Z
- CLAC** Μηδένισε το AC, ενημέρωσε το Z
- AND** κάνε λογικό AND μεταξύ των bit του AC και του R (bitwise) και βάλε το αποτέλεσμα στο AC, ενημέρωσε το Z
- OR** κάνε λογικό OR μεταξύ των bit του AC και του R (bitwise) και βάλε το αποτέλεσμα στο AC, ενημέρωσε το Z
- XOR** κάνε λογικό XOR μεταξύ των bit του AC και του R (bitwise) και βάλε το αποτέλεσμα στο AC, ενημέρωσε το Z
- NOT** κάνε λογικό NOT μεταξύ των bit του AC και του R (bitwise) και βάλε το αποτέλεσμα στο AC, ενημέρωσε το Z

## Προσδιοριστές (directives) και Σχόλια

- Ο RSCPU προσομοιωτής αναγνωρίζει τους παρακάτω directives :
  - **ORG G**
    - ◆ Ξεκίνησε την εκτέλεση του προγράμματος στη διεύθυνση **G**
  - **DB b**
    - ◆ Γράψε την 8-bit (byte) τιμή **b** στην μνήμη
  - **DB w**
    - ◆ Γράψε την 16-bit (word) τιμή **w** στη μνήμη
- Το κομμάτι κάθε γραμμής μετά το ; είναι σχόλια

# fetch, decode, execute

- **fetch cycle**

- Αναζήτησε και επέστρεψε την εντολή από την μνήμη, αποθήκευσέ την σε instruction register

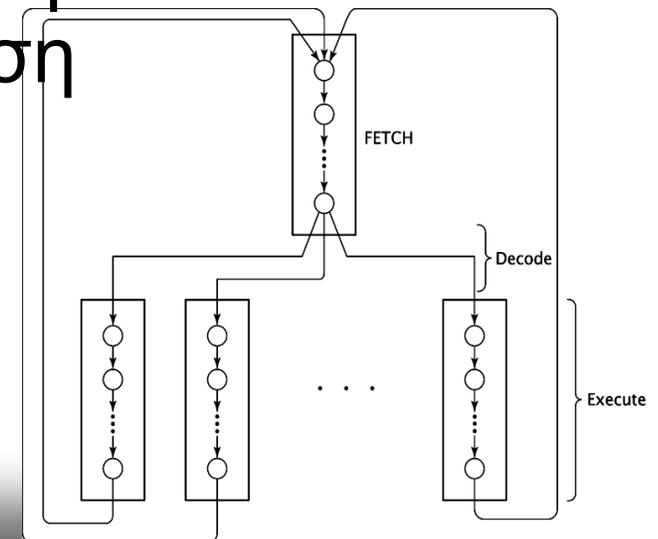
- **decode cycle**

- Ο instruction register οδηγεί στον decoder για να ενεργοποιήσει την αντίστοιχη εντολή προς εκτέλεση

- **execute cycle**

- Εκτέλεση της εντολής

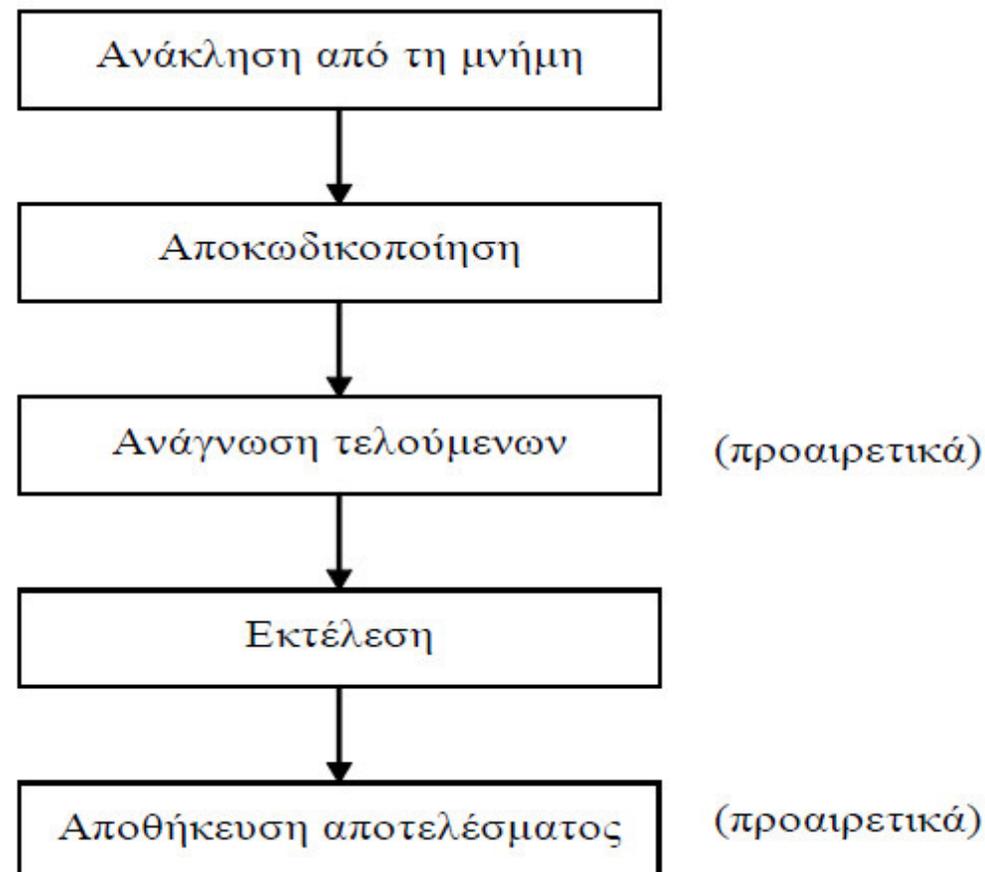
- ... έπειτα fetch την επόμενη



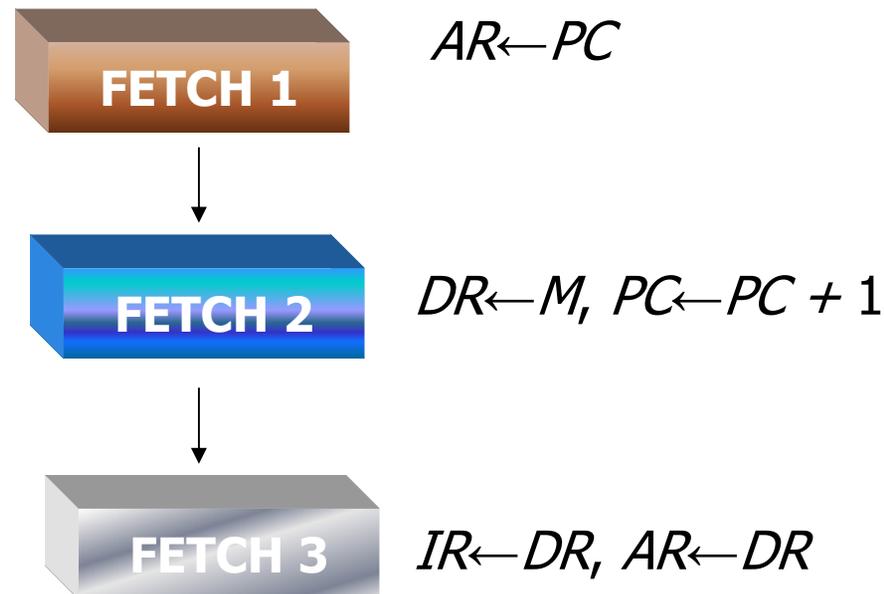
# fetch, decode, execute

1. Προσκομίζεται (fetch) η επόμενη εντολή από τη μνήμη στον καταχωρητή εντολών (instruction -> IR).
2. Μεταβάλλεται ο μετρητής προγράμματος, ώστε να δείχνει στην επόμενη εντολή (increment PC).
3. Προσδιορίζεται ο τύπος της εντολής που προσκομίστηκε (decode).
4. Εάν η εντολή ακολουθείτε από ορίσματα προσδιορίζεται η θέση τους στη μνήμη (Address-AR) και προσκομίζονται από τη μνήμη σε ένα καταχωρητή της ΚΜΕ (Data-DT).
5. Εκτελείται η εντολή (execute).
6. Επιστροφή στο βήμα 1, για να αρχίσει η εκτέλεση της επόμενης εντολής. (ατέρμον βρόγχος)

# fetch, decode, execute



# Fetch cycle: Αναζήτηση και επέστρεψε την εντολή



# Fetch cycle: Αναζήτηση και επέστρεψε την εντολή

- Τι είναι μια εντολή;
- Πού είναι η εντολή;
- Τι χρειάζεται για να επιστρέψει;
- Πως ξέρει ο ΗΥ που βρίσκετε;
- Που είναι τοποθετημένη η εντολή;

Opcode	Operand(s)
--------	------------

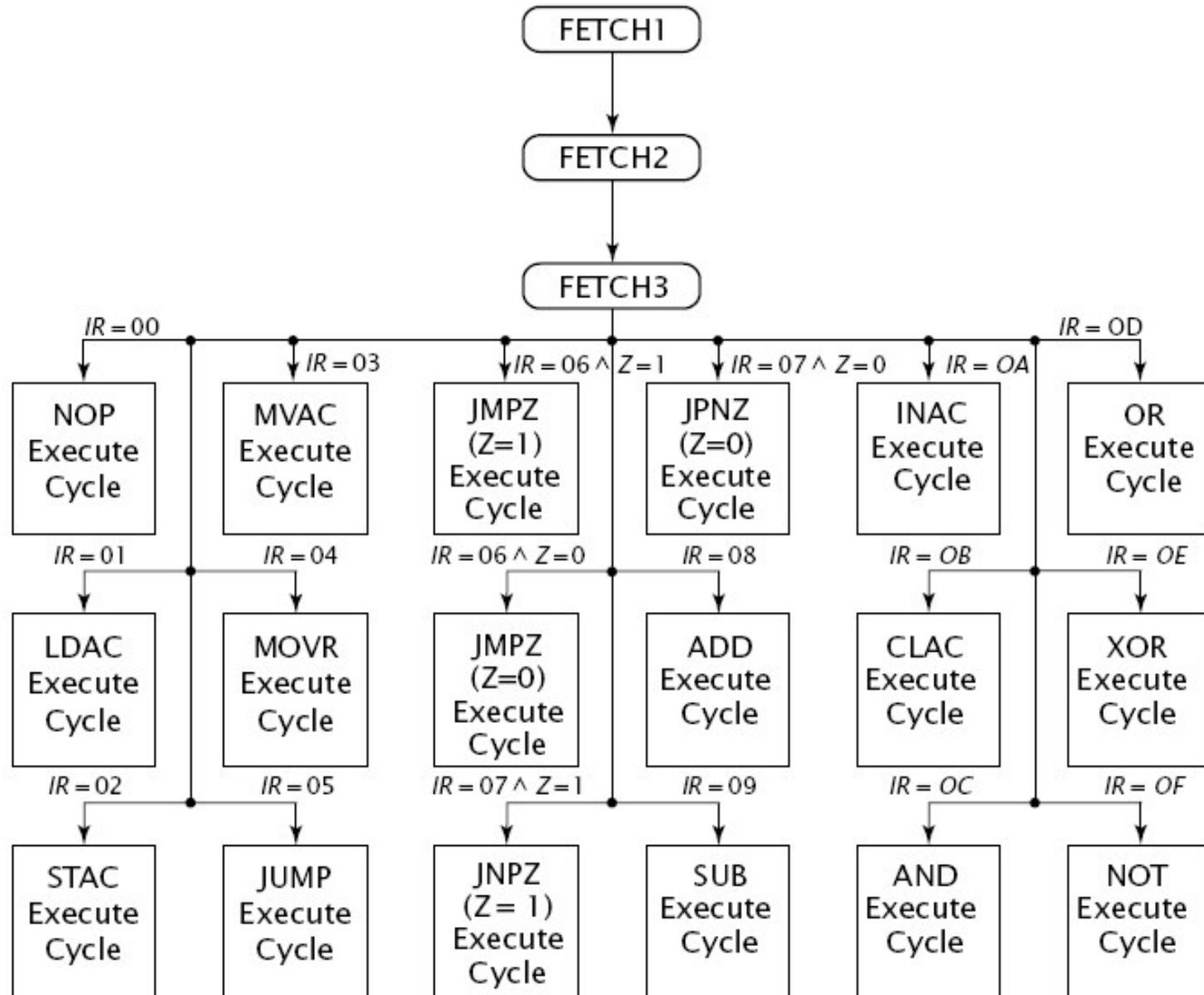
Στη μνήμη

Ταχύτητα, απαιτείται να προσπελάσει κάθε μέρος της εντολής

Program Counter (PC)
----------------------

Instruction Register (IR)
---------------------------

# Fetch and decode cycles



# Executing Instructions

## LDAC

LDAC1:  $DR \leftarrow M, PC \leftarrow PC + 1, AR \leftarrow AR + 1$

LDAC2:  $TR \leftarrow DR, DR \leftarrow M, PC \leftarrow PC + 1$

LDAC3:  $AR \leftarrow DR, TR$

LDAC4:  $DR \leftarrow M$

LDAC5:  $AC \leftarrow DR$

## STAC

STAC1:  $DR \leftarrow M, PC \leftarrow PC + 1, AR \leftarrow AR + 1$

STAC2:  $TR \leftarrow DR, DR \leftarrow M, PC \leftarrow PC + 1$

STAC3:  $AR \leftarrow DR, TR$

STAC4:  $DR \leftarrow AC$

STAC5:  $M \leftarrow DR$

# Executing Instructions

## NOP

NOP1: (No operation)

## MVAC και MOVR

MVAC1:  $R \leftarrow AC$

MOVR1:  $AC \leftarrow R$

## JUMP

JUMP1:  $DR \leftarrow M, AR \leftarrow AR+1$

JUMP2:  $TR \leftarrow DR, DR \leftarrow M$

JUMP3:  $PC \leftarrow DR, TR$

# Executing Instructions

## JMPZ και JPNZ

JMPZY1:  $DR \leftarrow M, AR \leftarrow AR + 1$

JMPZY2:  $TR \leftarrow DR, DR \leftarrow M$

JMPZY3:  $PC \leftarrow DR, TR$

JMPZN1:  $PC \leftarrow PC + 1$

JMPZN2:  $PC \leftarrow PC + 1$

JPNZY1:  $DR \leftarrow M, AR \leftarrow AR + 1$

JPNZY2:  $TR \leftarrow DR, DR \leftarrow M$

JPNZY3:  $PC \leftarrow DR, TR$

JPNZN1:  $PC \leftarrow PC + 1$

JPNZN2:  $PC \leftarrow PC + 1$

## Οι υπόλοιπες εντολές

ADD1:  $AC \leftarrow AC + R, \text{ IF } (AC + R = 0) \text{ THEN } Z \leftarrow 1 \text{ ELSE } Z \leftarrow 0$

SUB1:  $AC \leftarrow AC - R, \text{ IF } (AC - R = 0) \text{ THEN } Z \leftarrow 1 \text{ ELSE } Z \leftarrow 0$

INAC1:  $AC \leftarrow AC + 1, \text{ IF } (AC + 1 = 0) \text{ THEN } Z \leftarrow 1 \text{ ELSE } Z \leftarrow 0$

CLAC1:  $AC \leftarrow 0, Z \leftarrow 1$

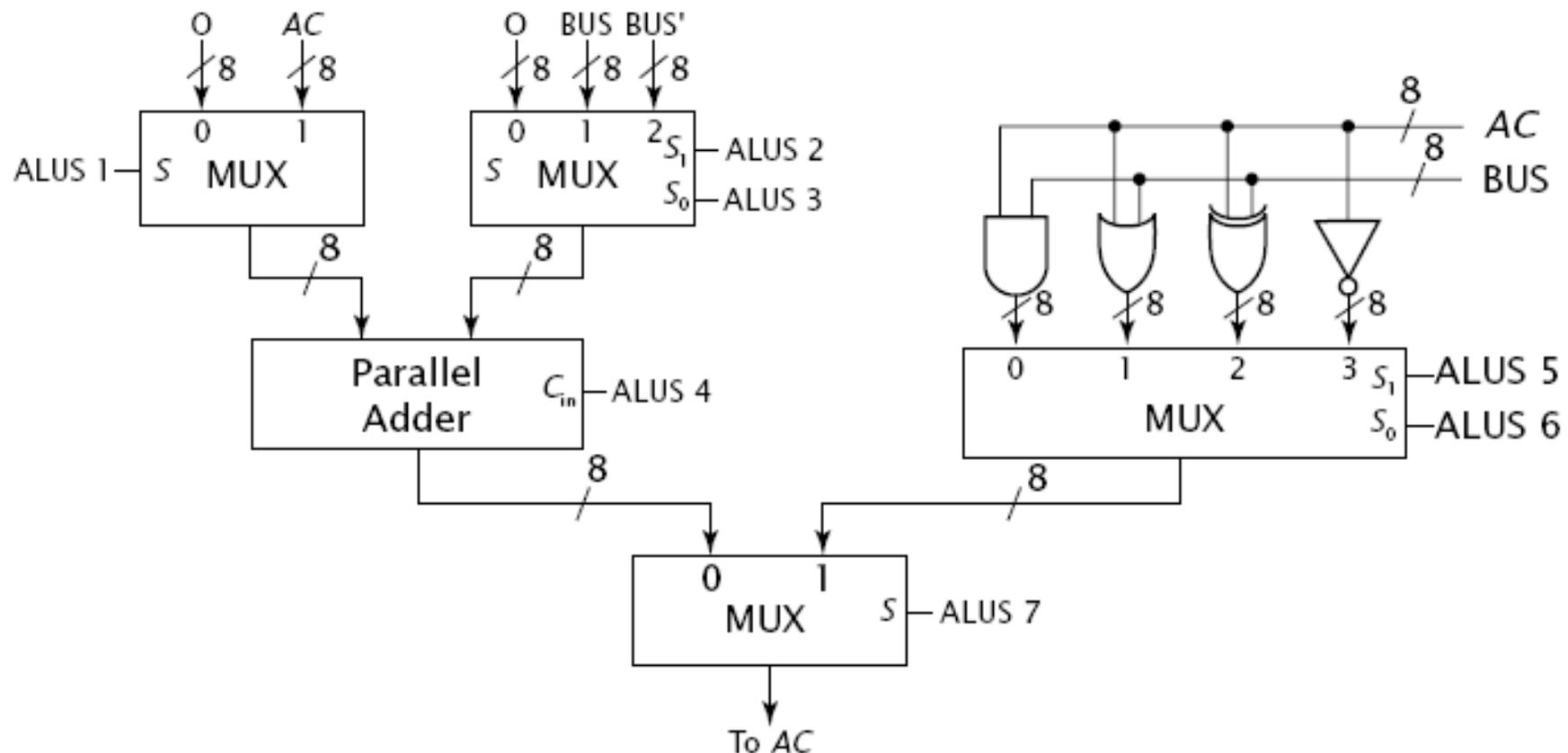
AND1:  $AC \leftarrow AC \wedge R, \text{ IF } (AC \wedge R = 0) \text{ THEN } Z \leftarrow 1 \text{ ELSE } Z \leftarrow 0$

OR1:  $AC \leftarrow AC \vee R, \text{ IF } (AC \vee R = 0) \text{ THEN } Z \leftarrow 1 \text{ ELSE } Z \leftarrow 0$

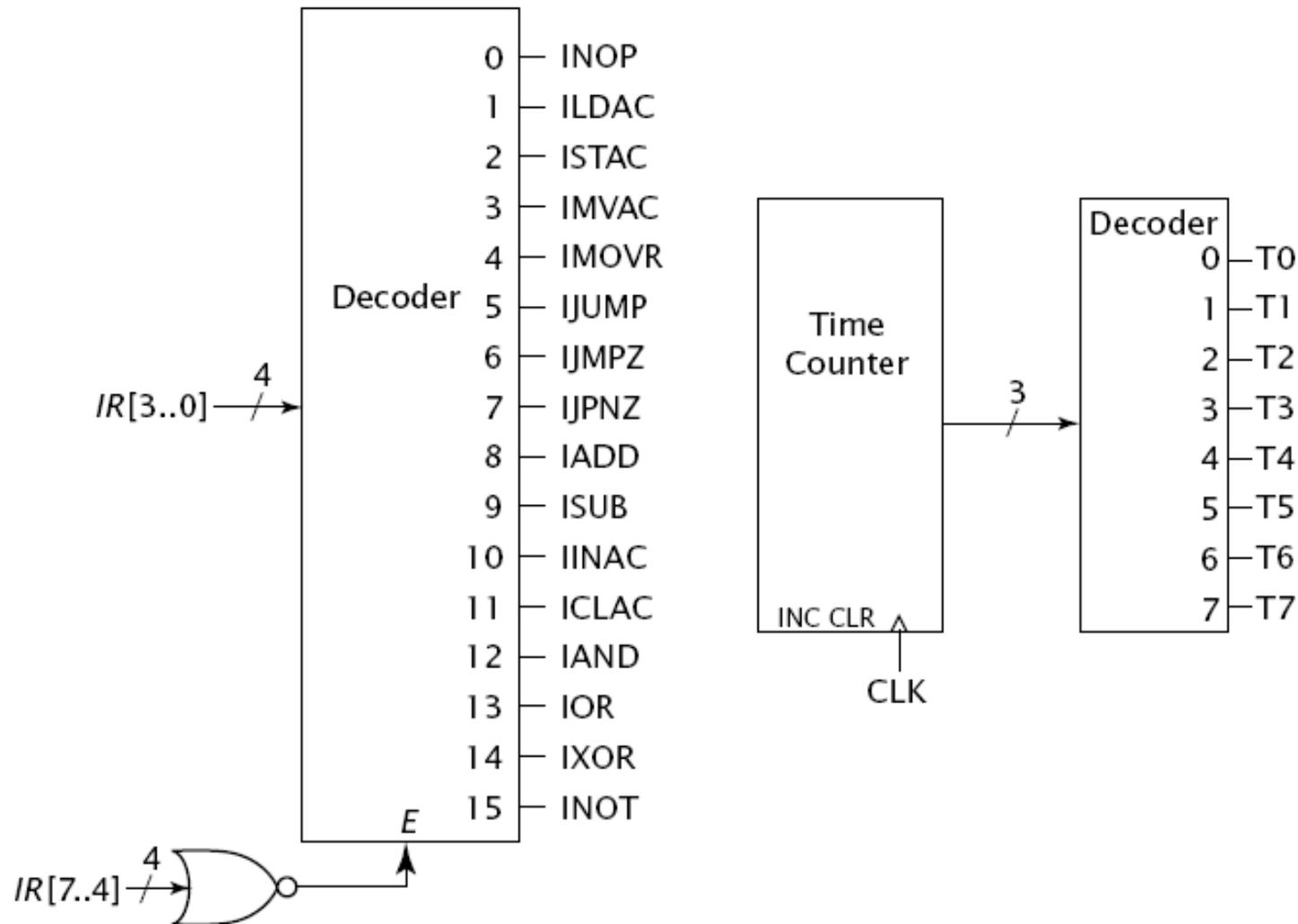
XOR1:  $AC \leftarrow AC \oplus R, \text{ IF } (AC \oplus R = 0) \text{ THEN } Z \leftarrow 1 \text{ ELSE } Z \leftarrow 0$

NOT1:  $AC \leftarrow AC', \text{ IF } (AC' = 0) \text{ THEN } Z \leftarrow 1 \text{ ELSE } Z \leftarrow 0$

# A Relatively Simple ALU



# Hardwired control unit for the Relatively Simple CPU



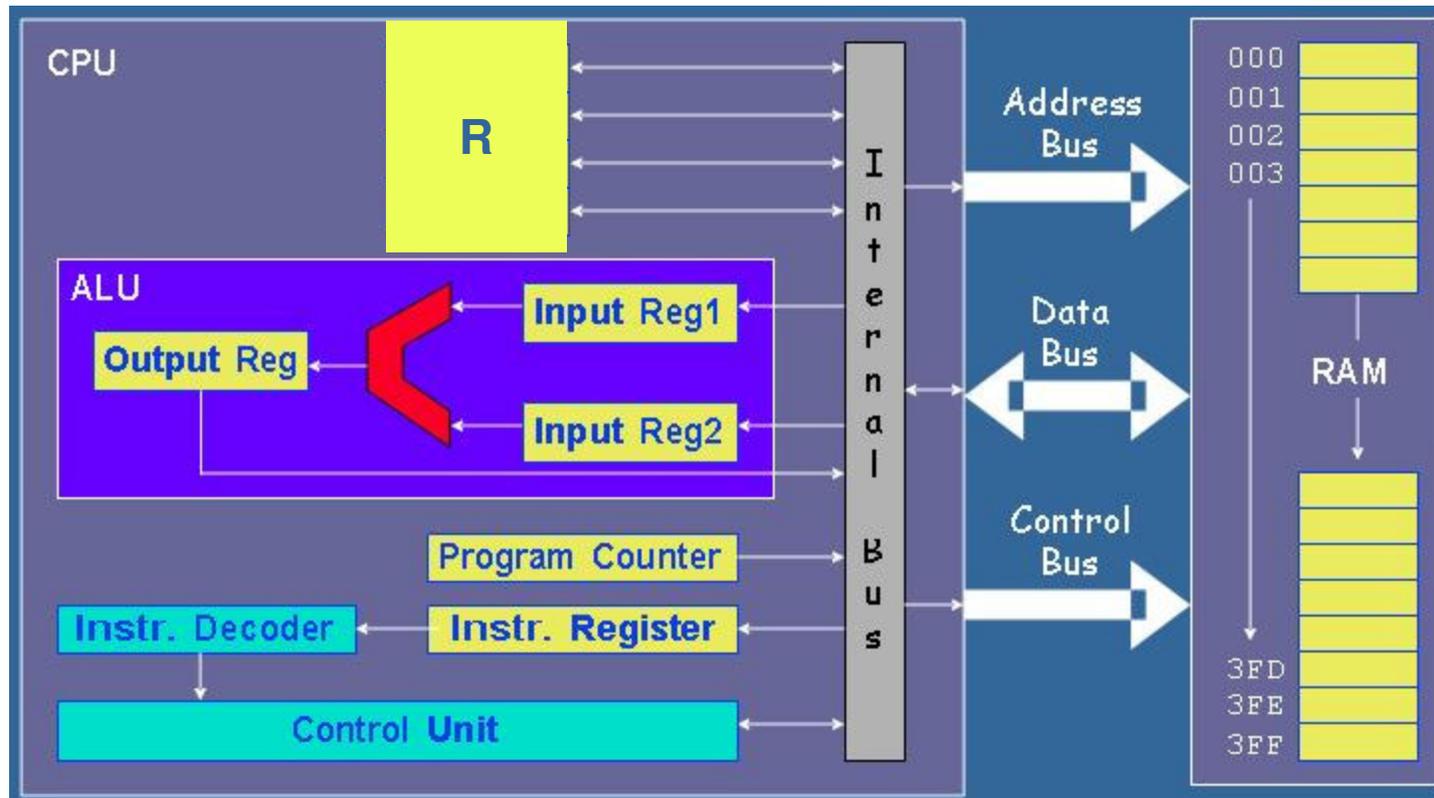
## Memory Display

View Edit Type

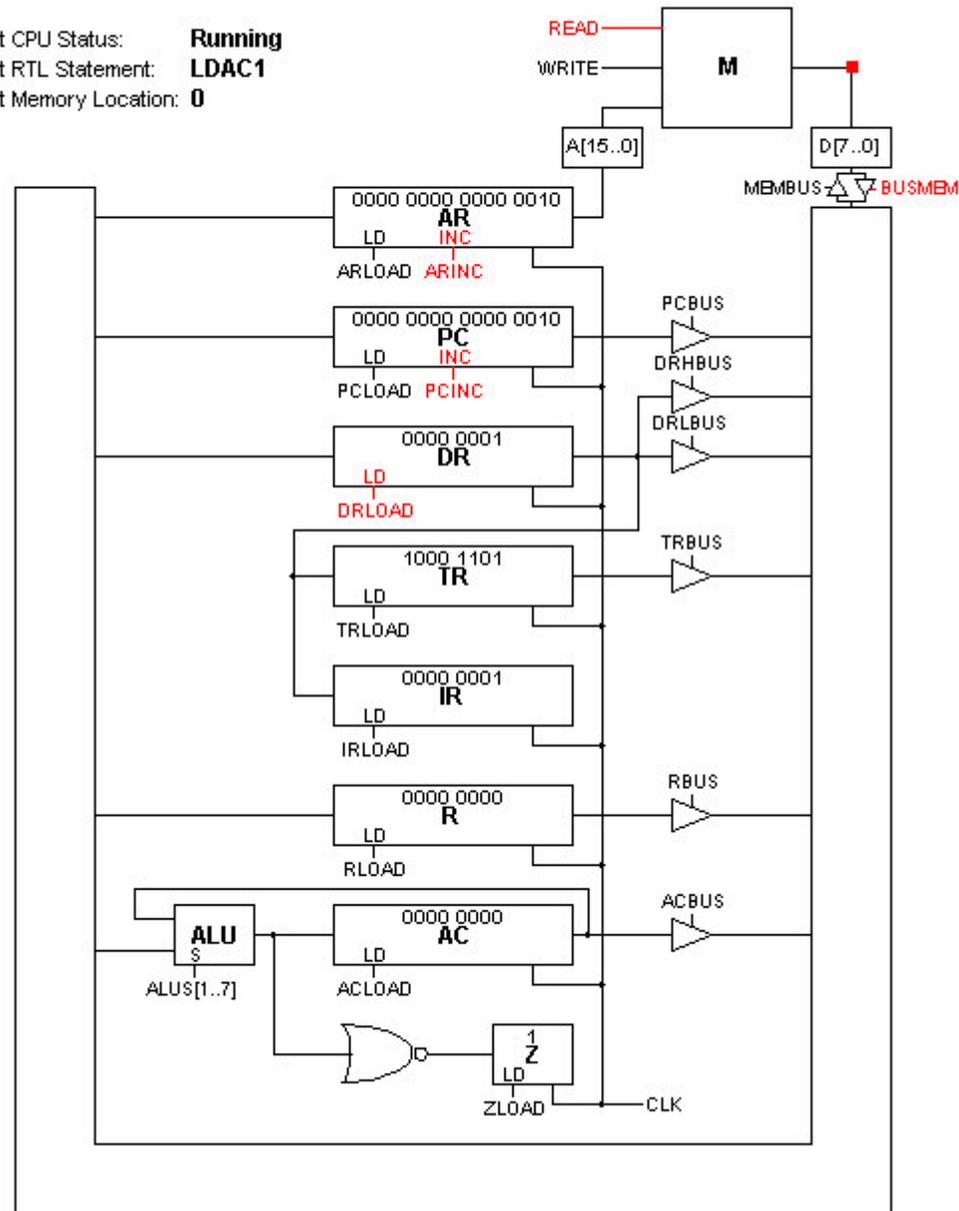
<b>0:</b>	0000	0001	1000	1101	0000	0000	0000	0011
<b>4:</b>	0000	0001	1000	1111	0000	0000	0000	1000
<b>8:</b>	0000	0010	1001	0001	0000	0000	0000	0001
<b>12:</b>	1000	0010	0000	0000	0000	1100	0000	0010
<b>16:</b>	1000	0011	0000	0000	0000	0001	1000	0010
<b>20:</b>	0000	0000	0000	0011	0000	0001	1000	1111

**LDAC 141**  
**MVAC**  
**LDAC 143**  
**ADD**  
**STAC 145**  
**END**

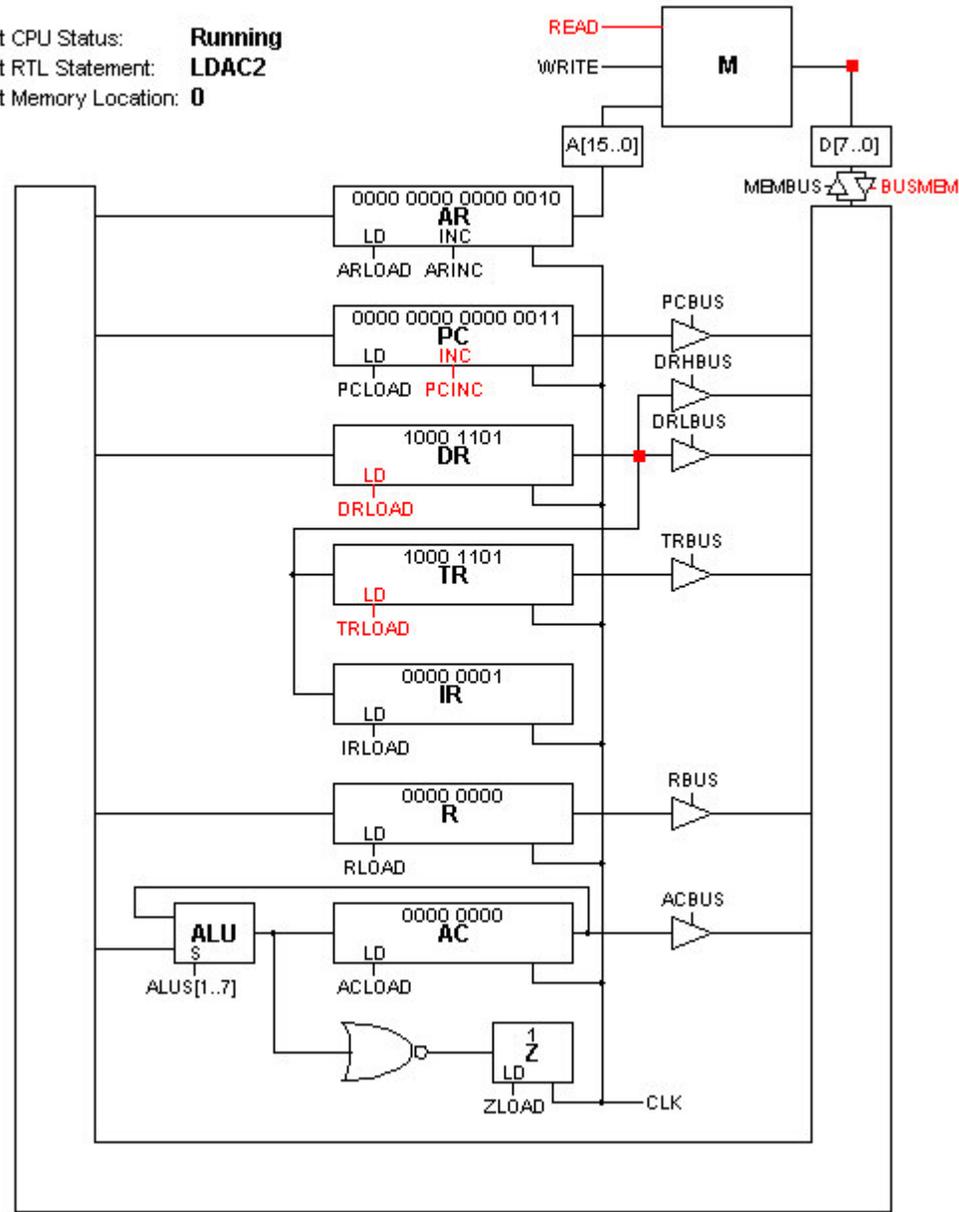
# Οργάνωση CPU



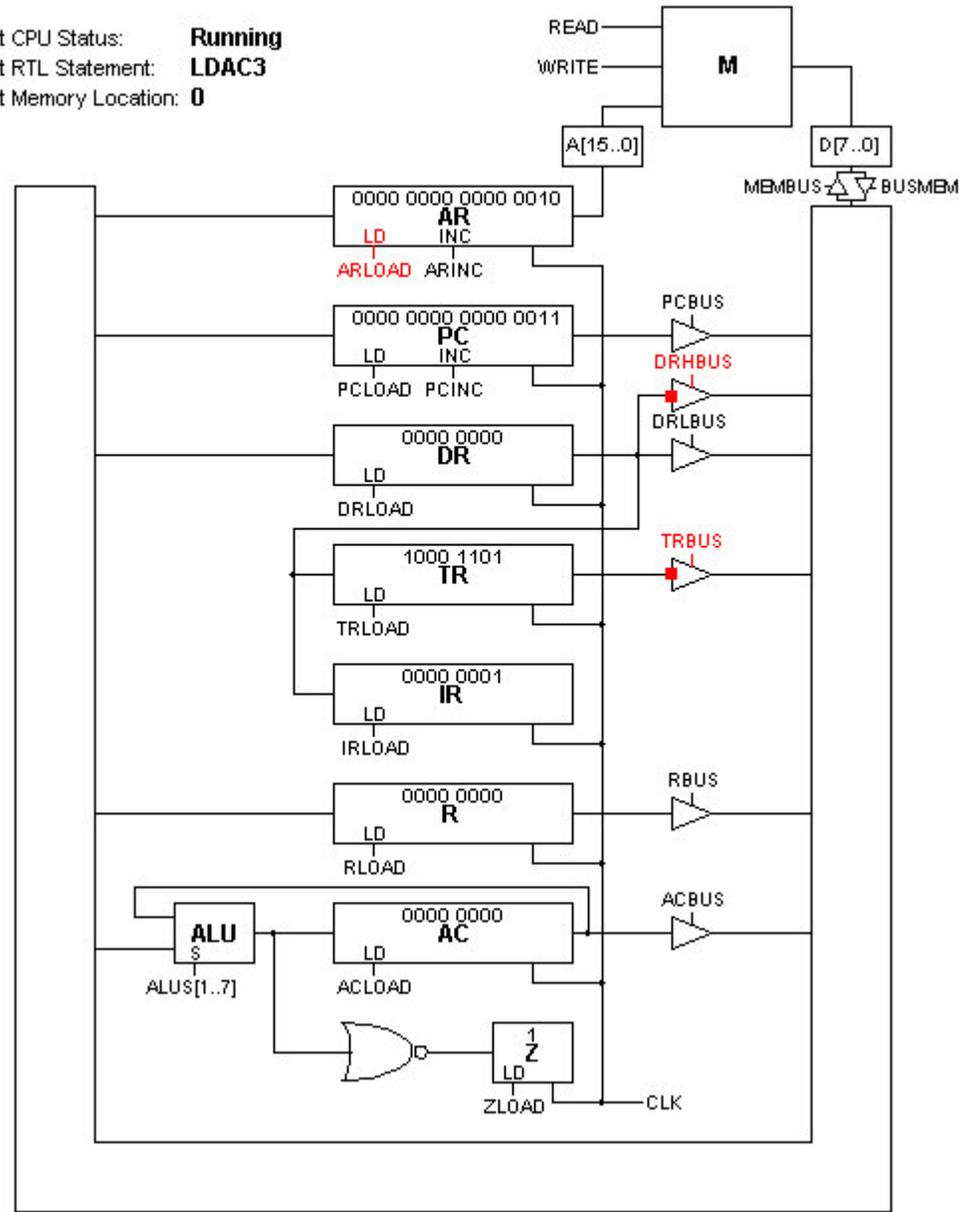
Current CPU Status: **Running**  
Current RTL Statement: **LDAC1**  
Current Memory Location: **0**



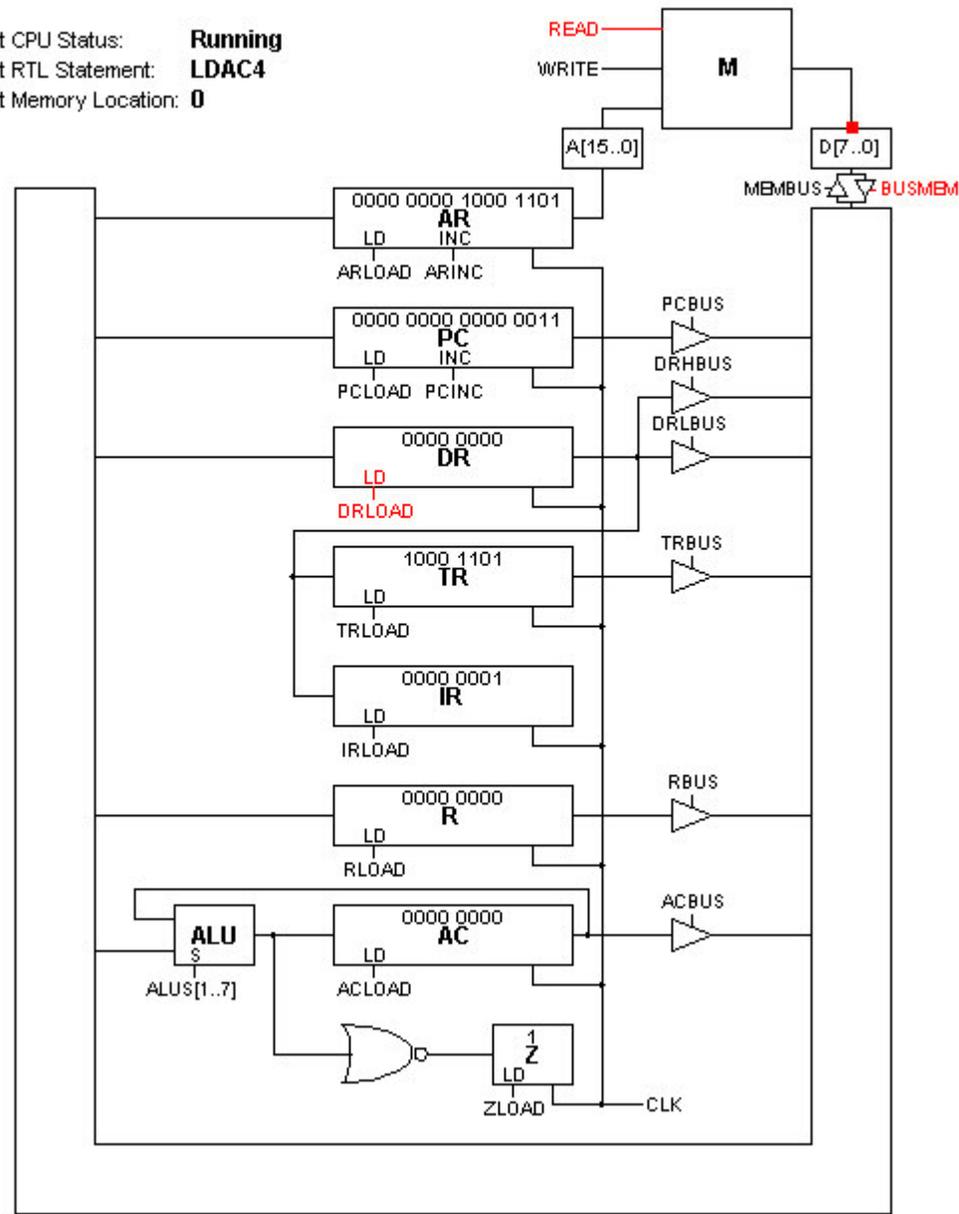
Current CPU Status: **Running**  
Current RTL Statement: **LDAC2**  
Current Memory Location: **0**

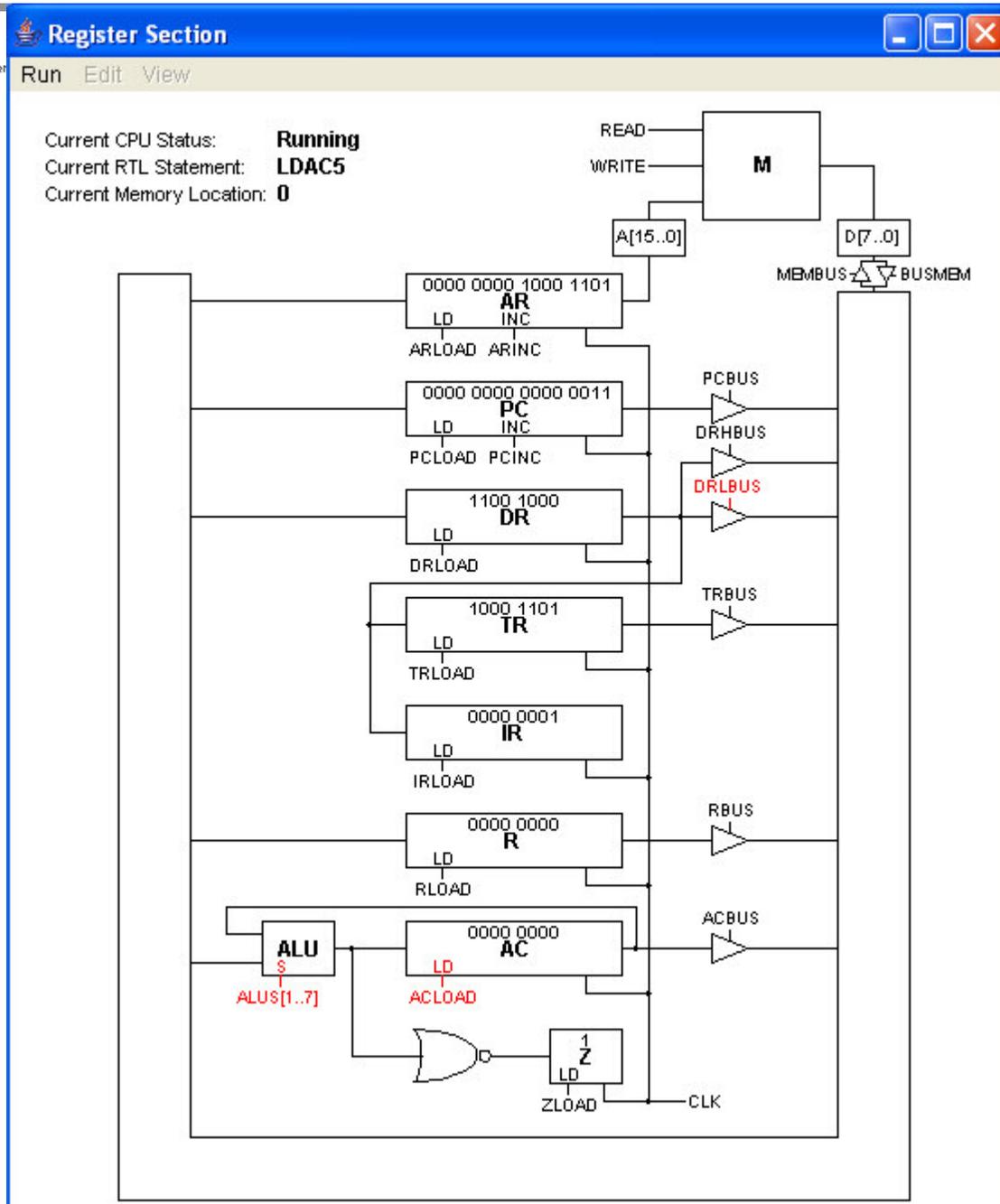


Current CPU Status: **Running**  
Current RTL Statement: **LDAC3**  
Current Memory Location: **0**

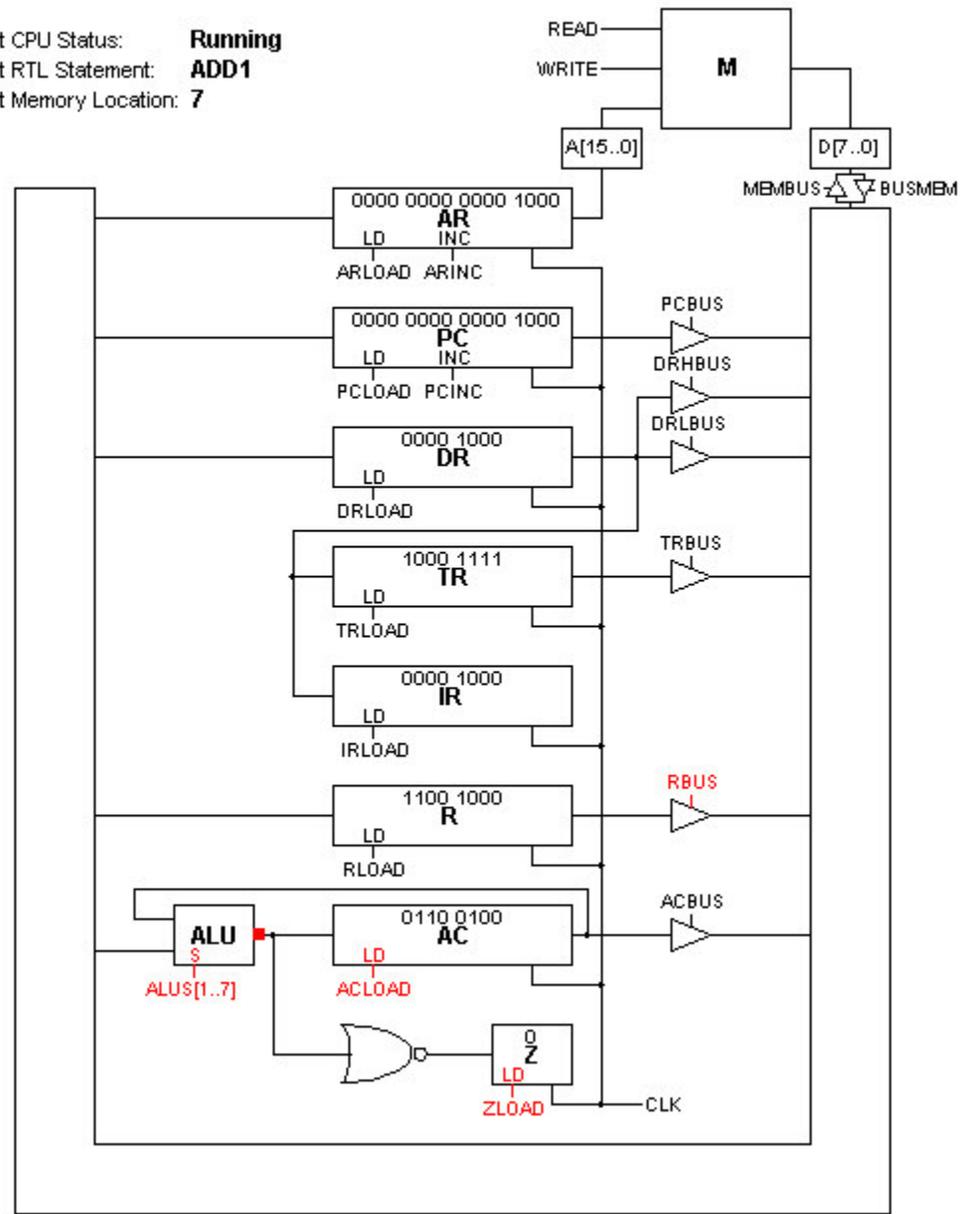


Current CPU Status: **Running**  
Current RTL Statement: **LDAC4**  
Current Memory Location: **0**





Current CPU Status: **Running**  
 Current RTL Statement: **ADD1**  
 Current Memory Location: **7**



Register Section
\_ □ ×

Run Edit View

Current CPU Status: **Running**  
 Current RTL Statement: **ADD1**  
 Current Memory Location: **7**

The diagram shows the Register Section with four registers: AR, PC, DR, and TR. Each register has a load (LD) and increment (INC) control line. The AR register is currently loaded with 0000 0000 0000 1000. The PC register is loaded with 0000 0000 0000 1000. The DR register is loaded with 0000 1000. The TR register is loaded with 1000 1111. The registers are connected to various buses: PCBUS, DRHBUS, DRLBUS, and TRBUS. The AR register is also connected to the MEMBUS and BUSMEM. The AR register's output is labeled A[15..0] and the DR register's output is labeled D[7..0].

ALU Display
\_ □ ×

File

The ALU Display diagram shows the internal structure of the ALU. It consists of several multiplexers (MUX) and a Parallel Adder. The ALU1 MUX selects between 0 and AC. The ALU2 MUX selects between 0 and BUS. The ALU3 MUX selects between S1 and S0. The Parallel Adder takes the output of ALU1 and ALU2 and produces ALU4. The ALU5 MUX selects between 0, 1, 2, and 3. The ALU6 MUX selects between S1 and S0. The ALU7 MUX selects between 0 and 1. The output of ALU7 is connected to the AC register.

Java Applet Window

συμβολική Γλώσσα



# Relatively Simple CPU Simulator

Please Enter Code Below

Please type in the assembly program here

Put in the memory location from which the assembler will start putting instructions into the memory

Memory Location:

Choose which type of control unit to be used here

Control Unit Type     Hardwired     Microprogrammed

Assembles the instructions and puts them into memory    Shows assembly results    Shows trace of executing program    Shows the register section for this simulator

Shows the control unit for this CPU    Completely clears memory    Shows all breakpoints

Shows memory    Shows this help file    Help    About    Information about this Sim

Assemble    View Results    View Trace    View Register Section

View Memory    View Control Unit    Clear Memory    View Breakpoints

[http://media.pearsoncmg.com/aw/aw\\_carpinel\\_compsys\\_1/rscpu/web.html](http://media.pearsoncmg.com/aw/aw_carpinel_compsys_1/rscpu/web.html)

## Κώδικας γνωριμίας

**Πρόβλημα:** Πρόσθεσε τα περιεχόμενα των διευθύνσεων μνήμης 20 και 21, αποθήκευσε τα αποτελέσματα στην διεύθυνση μνήμης 22

Λάβετε υπόψιν ότι:

- Μπορεί και προσθέτει αριθμούς που είναι στον AC και στον R; Τα αποτελέσματα καταλήγουν στον AC
- Περιεχόμενα μνήμης μπορούν να μεταφερθούν μόνο στον AC, όχι άμεσα στον R, αλλά μπορούμε να μεταφέρουμε τιμές από και προς μεταξύ των AC και R
- Μόνο η τιμή του AC μπορεί να μεταφερθεί στην μνήμη

Επομένως, μπορούμε να γράψουμε τον πρόγραμμά μας κάπως έτσι :

**LDAC** 20

**MVAC**

**LDAC** 21

**ADD** ; m[20]+m[21]

**STAC** 22

**JUMP** 65535 ; stop

Και μπορούμε να αποθηκεύσουμε test values στην μνήμη κάπως έτσι:

**ORG** 20

**DB** 6

**DB** 9

## Λίγο πιο δύσκολος κώδικας ...

**Πρόβλημα:** δίνοντας έναν ακέραιο θετικό αριθμό  $n$ , υπολογίστε το άθροισμα όλων των θετικών ακεραίων που είναι μικρότεροι ή ίσοι του  $n$

π.χ., δίνοντας 4, compute  $4+3+2+1$

Αρχικός αλγόριθμος

```
1 sum = 0
2 counter = 4
3 sum = sum + counter
4 counter = counter - 1
5 if counter != 0: go to line 3
6 stop
```

## Τι γίνεται βήμα-βήμα..

- 1 `sum = 0`
- 2 `counter = 4`
- 3 `sum = sum + counter`
  - a. load AC with counter
  - b. copy AC to R
  - c. load AC with sum
  - d. add
  - e. store AC in sum
- 4 `counter = counter - 1`
  - a. load AC with a memory location containing a 1
  - b. copy AC to R
  - c. load AC with counter
  - d. subtract
  - e. store AC in counter
- 5 `if counter != 0: go to line 3 (3b)`
- 6 `stop`

## σε Assembly..

```
ORG 36 ; DATA STARTS at location 36
DB 4 ; counter (location 36)
DB 1 ; decrement "memory location containing a 1" (37)
DB 0 ; sum (38)
ORG 0 ; PROGRAM STARTS at location 0
LDAC 36 ; load AC with counter
MVAC ; copy AC to R (top of loop, location 3)
LDAC 38 ; load AC with sum
ADD ; add AC and R (sum+counter), result in AC
STAC 38 ; store AC in sum
LDAC 37 ; load AC with decrement
MVAC ; copy AC to R
LDAC 36 ; load AC with counter
SUB ; subtract AC from R (counter -1), result in AC
STAC 36 ; store AC in counter
JPNZ 3 ; if AC not zero, to go location 3
JUMP 65535 ; otherwise, stop
```



Copyright © Randy Glasbergen. [www.glasbergen.com](http://www.glasbergen.com)