

Κεφάλαιο 6

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

Sarah L. Harris και David Money Harris



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®



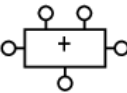
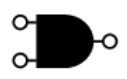
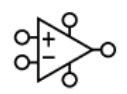
© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <1>

Κεφάλαιο 6 :: Θέματα

- Εισαγωγή
- Συμβολική γλώσσα
- Γλώσσα μηχανής
- Προγραμματισμός
- Τρόποι διευθυνσιοδότησης

Λογισμικό εφαρμογών	<code>>"hello world!"</code>
Λειτουργικά συστήματα	
Αρχιτεκτονική	
Μικρο-αρχιτεκτονική	
Λογική	
Ψηφιακά κυκλώματα	
Αναλογικά κυκλώματα	
Διατάξεις	
Φυσική	

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <2>



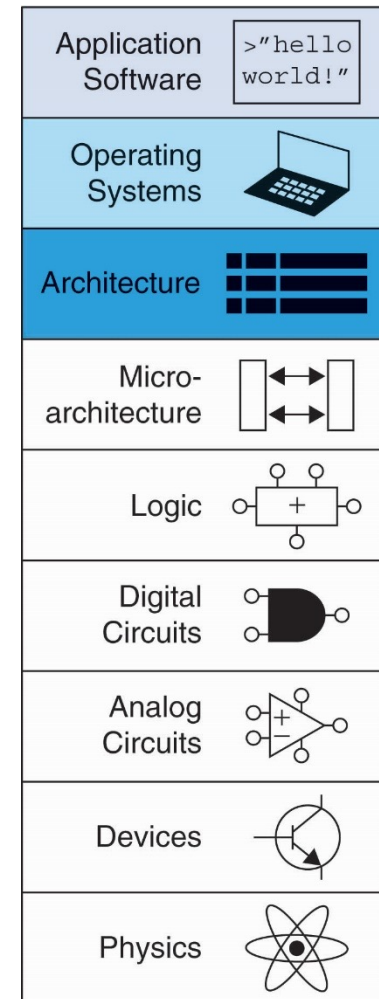
Εισαγωγή

- Θα ανέβουμε μερικά επίπεδα «αφαίρεσης»

- **Αρχιτεκτονική:** Η θεώρηση ενός υπολογιστή από τη σκοπιά του προγραμματιστή

- Ορίζεται από τις **εντολές** και τις **θέσεις των τελεστών**

- **Μικροαρχιτεκτονική:** Το πώς υλοποιείται μια αρχιτεκτονική σε υλικό (δείτε το Κεφάλαιο 7)



Εντολές

- Διαταγές στη γλώσσα ενός υπολογιστή
 - **Συμβολική γλώσσα:** μορφή εντολών που μπορεί να διαβάζεται από ανθρώπους
 - **Γλώσσα μηχανής:** μορφή που μπορεί να διαβάζεται από υπολογιστές (1 και 0)



Αρχιτεκτονική ARM

- Αναπτύχθηκε στη δεκαετία του 1980 από την εταιρεία Advanced RISC Machines –γνωστή σήμερα ως ARM Holdings
- Κάθε χρόνο πωλούνται περισσότεροι από 10 δισεκατομμύρια επεξεργαστές ARM
- Σχεδόν όλα τα κινητά τηλέφωνα και οι υπολογιστές tablet περιέχουν περισσότερους από έναν επεξεργαστές ARM
- Πάνω από το 75% των ανθρώπων χρησιμοποιούν προϊόντα με επεξεργαστές ARM
- Χρησιμοποιούνται σε διακομιστές, φωτογραφικές μηχανές, ρομπότ, αυτοκίνητα, φλιπεράκια κ.λπ.



Αρχιτεκτονική ARM

- Αναπτύχθηκε στη δεκαετία του 1980 από την εταιρεία Advanced RISC Machines –γνωστή σήμερα ως ARM Holdings
- Κάθε χρόνο πωλούνται περισσότεροι από 10 δισεκατομμύρια επεξεργαστές ARM
- Σχεδόν όλα τα κινητά τηλέφωνα και οι υπολογιστές tablet περιέχουν περισσότερους από έναν επεξεργαστές ARM
- Πάνω από το 75% των ανθρώπων χρησιμοποιούν προϊόντα με επεξεργαστές ARM
- Χρησιμοποιούνται σε διακομιστές, φωτογραφικές μηχανές, ρομπότ, αυτοκίνητα, φλιπεράκια κ.λπ.

Αν μάθετε μία αρχιτεκτονική, είναι πιο εύκολο να μάθετε και άλλες



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <6>

Αρχές σχεδίασης αρχιτεκτονικών

Οι υποκείμενες σχεδιαστικές αρχές, όπως διατυπώθηκαν από τους Hennessy and Patterson:

1. Η κανονικότητα ενισχύει την απλότητα
2. Οτιδήποτε είναι σύνηθες και χρησιμοποιείται συχνά πρέπει να είναι γρήγορο
3. Το μικρότερο μέγεθος συνεπάγεται πιο γρήγορη εκτέλεση
4. Η καλή σχεδίαση απαιτεί και καλούς συμβιβασμούς



Εντολή: Πρόσθεση

Κώδικας γλώσσας C Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

`a = b + c;`

`ADD a, b, c`

- **ADD:** μνημονικό –υποδεικνύει την πράξη που θα εκτελεστεί
- **b, c:** τελεστέοι προέλευσης (source operands)
- **a:** τελεστέος προορισμού (destination operand)



Εντολή : Αφαίρεση

Παρόμοια με την πρόσθεση –μόνο το μνημονικό αλλάζει

Κώδικας γλώσσας C **Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM**

`a = b - c;`

`SUB a, b, c`

- **SUB:** μνημονικό
- **b, c:** τελεστές προέλευσης
- **a:** τελεστέος προορισμού



Σχεδιαστική αρχή 1

Η κανονικότητα ενισχύει την απλότητα

- Η μορφή των εντολών εμφανίζει συνέπεια
- Ίδιο πλήθος τελεστών (δύο τελεστές προέλευσης και ένας τελεστής προορισμού)
- Ευκολία κωδικοποίησης και χειρισμού στο υλικό



Περισσότερες από μία εντολές

Ο χειρισμός πιο περίπλοκου κώδικα γίνεται με περισσότερες από μία εντολές ARM

Κώδικας γλώσσας C Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
a = b + c - d;
```

```
ADD t, b, c ; t = b + c
```

```
SUB a, t, d ; a = t - d
```



Σχεδιαστική αρχή 2

Οτιδήποτε είναι σύνηθες και χρησιμοποιείται συχνά πρέπει να είναι γρήγορο

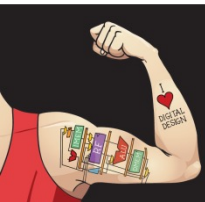
- Η αρχιτεκτονική ARM περιλαμβάνει μόνο απλές εντολές που χρησιμοποιούνται συχνά
- Το υλικό για την αποκωδικοποίηση και την εκτέλεση εντολών μπορεί να είναι απλό, μικρό και γρήγορο
- Για πιο πολύπλοκες εντολές (που δεν εκτελούνται τόσο συχνά) χρησιμοποιούνται πολλές απλές εντολές



Σχεδιαστική αρχή 2

Οτιδήποτε είναι σύνηθες και χρησιμοποιείται συχνά πρέπει να είναι γρήγορο

- Η αρχιτεκτονική ARM είναι αρχιτεκτονική τύπου **RISC (Reduced Instruction Set Computer, υπολογιστής περιορισμένου συνόλου εντολών)**, με μικρό αριθμό απλών εντολών
- Άλλες αρχιτεκτονικές, όπως η αρχιτεκτονική x86 της εταιρείας Intel, είναι τύπου **CISC (Complex Instruction Set Computers, υπολογιστές με σύνθετο σύνολο εντολών)**



Θέση τελεστών

Φυσική θέση στον υπολογιστή

- Καταχωρητές
- Σταθερές (ονομάζεται επίσης *άμεσοι τελεστές*)
- Μνήμη



Τελεστές: Καταχωρητές

- Η αρχιτεκτονική ARM χρησιμοποιεί 16 καταχωρητές
- Οι καταχωρητές είναι πιο γρήγοροι από τη μνήμη
- Κάθε καταχωρητής έχει μέγεθος 32 bit
- Η αρχιτεκτονική ARM είναι γνωστή ως «αρχιτεκτονική των 32 bit» ακριβώς επειδή εκτελεί πράξεις με δεδομένα που έχουν μέγεθος 32 bit [η έκδοση 8 (ARMv8) έχει επεκταθεί στα 64 bit]



Σχεδιαστική αρχή 3

Το μικρότερο μέγεθος συνεπάγεται πιο γρήγορη εκτέλεση

- Η αρχιτεκτονική ARM χρησιμοποιεί μόνο έναν μικρό αριθμό καταχωρητών



Σύνολο (ή αρχείο) καταχωρητών της αρχιτεκτονικής ARM

Όνομα	Χρήση
R0	Όρισμα / επιστρεφόμενη τιμή / προσωρινή μεταβλητή
R1-R3	Όρισμα / προσωρινές μεταβλητές
R4-R11	Αποθηκευμένες μεταβλητές
R12	Προσωρινή μεταβλητή
R13 (SP)	Δείκτης στοίβας (stack pointer)
R14 (LR)	Καταχωρητής σύνδεσης (link register)
R15 (PC)	Μετρητής προγράμματος (program counter)



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <17>

Τελεστές: Καταχωρητές

- **Καταχωρητές:**

- Γράμμα R πριν τον αριθμό, όλα κεφαλαία
- Παράδειγμα: «R0», ή «καταχωρητής μηδέν», ή «καταχωρητής R0»



Τελεστές: Καταχωρητές

- **Καταχωρητές που χρησιμοποιούνται για συγκεκριμένους σκοπούς:**
 - **Αποθηκευμένοι καταχωρητές:** Στους καταχωρητές R4-R11 αποθηκεύονται μεταβλητές
 - **Προσωρινοί καταχωρητές:** Στους καταχωρητές R0-R3 και R12 αποθηκεύονται ενδιάμεσες τιμές
 - Θα αναφερθούμε στους υπόλοιπους αργότερα



Εντολές με καταχωρητές

Εντολή `ADD` (νέα εκδοχή)

Κώδικας γλώσσας C

```
a = b + c
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = a, R1 = b, R2 = c
```

```
ADD R0, R1, R2
```



Τελεστές: Σταθερές\άμεσοι τελεστές

- Πολλές εντολές μπορούν να χρησιμοποιούν σταθερές ή άμεσους τελεστές
- Για παράδειγμα: ADD και SUB
- Η τιμή είναι άμεσα διαθέσιμη από την εντολή

Κώδικας γλώσσας C

```
a = a + 4;  
b = a - 12;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = a, R1 = b  
ADD R0, R0, #4  
SUB R1, R0, #12
```



Παραγωγή σταθερών

Παραγωγή μικρών σταθερών με την εντολή
`move (MOV)`:

Κώδικας γλώσσας C

```
// int: προσημασμένη λέξη  
// των 32 bit  
int a = 23;  
int b = 0x45;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = a, R1 = b  
MOV R0, #23  
MOV R1, #0x45
```



Παραγωγή σταθερών

Παραγωγή μικρών σταθερών με την εντολή
`move (MOV)`:

Κώδικας γλώσσας C

```
// int: προσημασμένη λέξη  
// των 32 bit  
int a = 23;  
int b = 0x45;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = a, R1 = b  
MOV R0, #23  
MOV R1, #0x45
```

Η σταθερά πρέπει να έχει < 8 bit ακρίβειας



Παραγωγή σταθερών

Παραγωγή μικρών σταθερών με την εντολή `move (MOV)`:

Κώδικας γλώσσας C

```
// int: προσημασμένη λέξη  
// των 32 bit  
int a = 23;  
int b = 0x45;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = a, R1 = b  
MOV R0, #23  
MOV R1, #0x45
```

Η σταθερά πρέπει να έχει < 8 bit ακρίβειας

Σημείωση: Η `MOV` μπορεί επίσης να έχει 2 καταχωρητές: `MOV R7, R9`



Παραγωγή σταθερών

Παραγωγή μεγαλύτερων σταθερών με τις εντολές `move` (`MOV`) και `orr` (`ORR`):

Κώδικας γλώσσας C

```
int a = 0x7EDC8765;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
# R0 = a  
MOV R0, #0x7E000000  
ORR R0, R0, #0xDC0000  
ORR R0, R0, #0x8700  
ORR R0, R0, #0x65
```



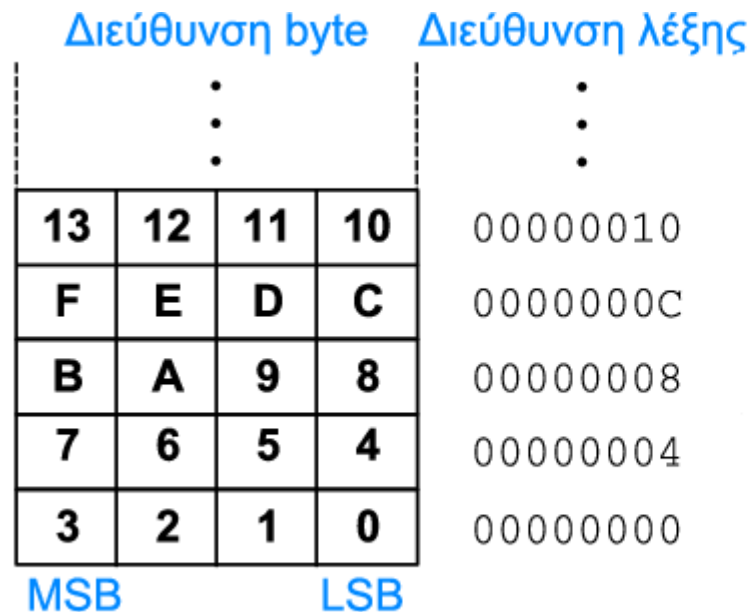
Τελεστές: Μνήμη

- Οι 16 καταχωρητές δεν αρκούν για μεγάλες ποσότητες δεδομένων
- Περισσότερα δεδομένα μπορούν να αποθηκευτούν στη μνήμη
- Η μνήμη είναι μεγάλη, αλλά αργή
- Οι μεταβλητές που χρησιμοποιούνται συχνά εξακολουθούν να αποθηκεύονται στους καταχωρητές



Μνήμη προσπελάσιμη κατά byte

- Κάθε **byte** δεδομένων έχει μοναδική διεύθυνση
- Λέξη των 32 bit = 4 byte, άρα η διεύθυνση κάθε λέξης είναι πολλαπλάσιο του 4



Ανάγνωση μνήμης

- Η ανάγνωση μνήμης ονομάζεται **φόρτωση**
- **Μνημονικό:** *load register* (LDR)
- **Μορφή:**

```
LDR R0, [R1, #12]
```



Ανάγνωση μνήμης

- Η ανάγνωση μνήμης ονομάζεται **φόρτωση**
- **Μνημονικό:** *load register* (LDR)
- **Μορφή:**

LDR R0, [R1, #12]

Υπολογισμός διεύθυνσης:

- Πρόσθεση της διεύθυνσης βάσης (R1) στη σχετική απόσταση (12)
- διεύθυνση = $(R1 + 12)$

Αποτέλεσμα:

- Ο καταχωρητής R0 διατηρεί τα δεδομένα στη διεύθυνση μνήμης $(R1 + 12)$



Ανάγνωση μνήμης

- Η ανάγνωση μνήμης ονομάζεται **φόρτωση**
- **Μνημονικό:** *load register* (LDR)
- **Μορφή:**

LDR R0, [R1, #12]

Υπολογισμός διεύθυνσης:

- Πρόσθεση της διεύθυνσης βάσης (R1) στη σχετική απόσταση (12)
- διεύθυνση = $(R1 + 12)$

Αποτέλεσμα:

- Ο καταχωρητής R0 διατηρεί τα δεδομένα στη διεύθυνση μνήμης $(R1 + 12)$

Οποιοσδήποτε καταχωρητής μπορεί να χρησιμοποιηθεί ως διεύθυνση βάσης



Ανάγνωση μνήμης

- **Παράδειγμα:** Φόρτωσε (διάβασε) μια λέξη δεδομένων από τη διεύθυνση μνήμης 8 στον καταχωρητή R3

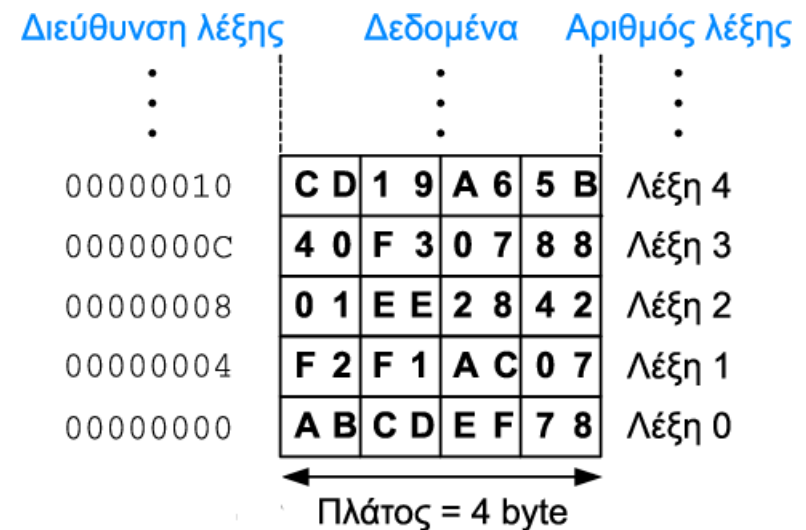


Ανάγνωση μνήμης

- **Παράδειγμα:** Φόρτωση (διάβαση) μια λέξη δεδομένων από τη διεύθυνση μνήμης 8 στον καταχωρητή R3
 - Διεύθυνση = $(R2 + 8) = 8$
 - R3 = 0x01EE2842 μετά τη φόρτωση

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
MOV R2, #0
LDR R3, [R2, #8]
```



Εγγραφή μνήμης

- Η εγγραφή μνήμης ονομάζεται **αποθήκευση**
- **Μνημονικό:** *store register* (STR)



Εγγραφή μνήμης

- **Παράδειγμα:** Αποθήκευσε (έγγραψε) την τιμή που περιέχει ο καταχωρητής R7 στη λέξη 21 της μνήμης

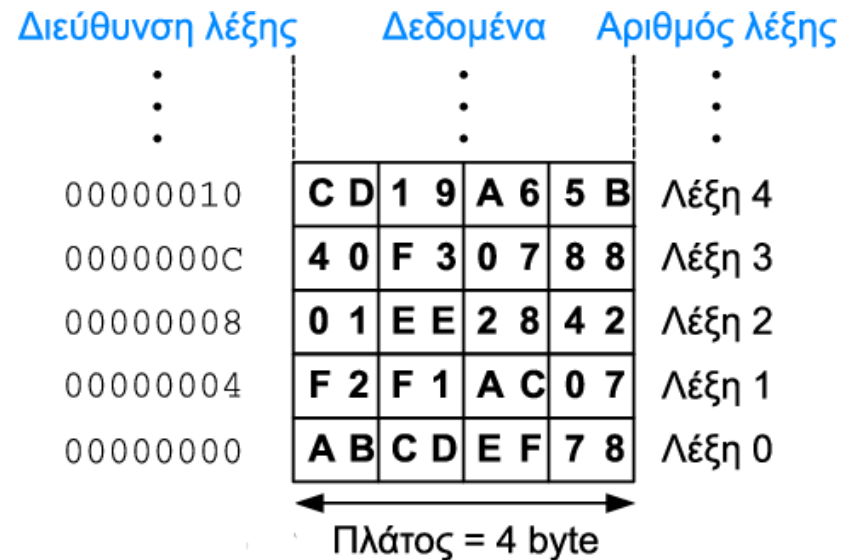


Εγγραφή μνήμης

- **Παράδειγμα:** Αποθήκευσε (έγγραψε) την τιμή που περιέχει ο καταχωρητής R7 στη λέξη 21 της μνήμης
- Διεύθυνση μνήμης = $4 \times 21 = 84 = 0x54$

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
MOV R5, #0
STR R7, [R5, #0x54]
```



Εγγραφή μνήμης

- **Παράδειγμα:** Αποθήκευσε (έγγραψε) την τιμή που περιέχει ο καταχωρητής R7 στη λέξη 21 της μνήμης
- Διεύθυνση μνήμης = $4 \times 21 = 84 = 0x54$

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
MOV R5, #0
STR R7, [R5, #0x54]
```

Η σχετική απόσταση μπορεί να είναι γραμμένη σε δεκαδική ή δεκαεξαδική μορφή

Διεύθυνση λέξης	Δεδομένα	Αριθμός λέξης
⋮	⋮	⋮
00000010	C D 1 9 A 6 5 B	Λέξη 4
0000000C	4 0 F 3 0 7 8 8	Λέξη 3
00000008	0 1 E E 2 8 4 2	Λέξη 2
00000004	F 2 F 1 A C 0 7	Λέξη 1
00000000	A B C D E F 7 8	Λέξη 0

← Πλάτος = 4 byte →



Ανακεφαλαίωση: Προσπέλαση μνήμης

- Η διεύθυνση μιας **λέξης** μνήμης πρέπει να είναι πολλαπλάσιο του 4
- **Παραδείγματα:**
 - Διεύθυνση της λέξης 2 = $2 \times 4 = 8$
 - Διεύθυνση της λέξης 10 = $10 \times 4 = 40$



Μνήμη μεγάλου άκρου και μικρού άκρου

- Πώς αριθμούνται τα byte εντός μιας λέξης;



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

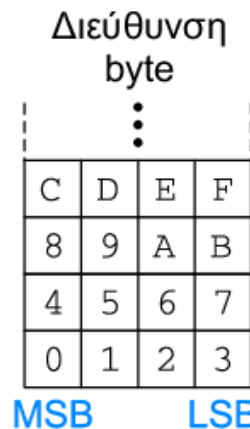
© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <38>

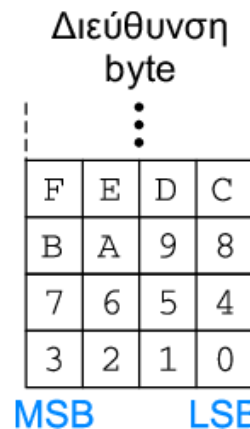
Μνήμη μεγάλου άκρου και μικρού άκρου

- Πώς αριθμούνται τα byte εντός μιας λέξης;
 - **Μορφή μικρού άκρου:** Η αρίθμηση των byte ξεκινάει από το μικρό (λιγότερο σημαντικό) άκρο
 - **Μορφή μεγάλου άκρου:** Η αρίθμηση των byte ξεκινάει από το μεγάλο (περισσότερο σημαντικό) άκρο

Μεγάλου άκρου



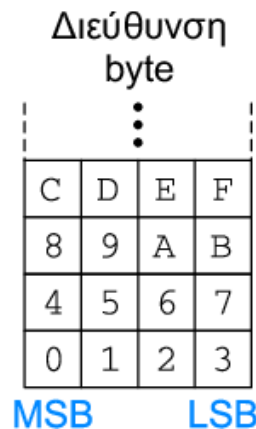
Μικρού άκρου



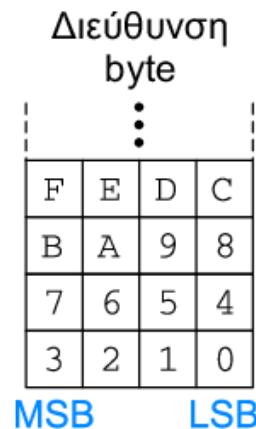
Μνήμη μεγάλου άκρου και μικρού άκρου

- **Ταξίδια του Γκιούλιβερ (Jonathan Swift):** Οι «Μικροακρίτες» έσπαζαν τα αυγά τους από τη μικρή πλευρά (μικρό άκρο), ενώ οι «Μεγαλοακρίτες» από τη μεγάλη πλευρά (μεγάλο άκρο)
- **Δεν παίζει ουσιαστικό ρόλο** το ποιος τύπος διευθυνσιοδότησης χρησιμοποιείται –**με εξαίρεση** όταν δύο συστήματα **διαμοιράζονται δεδομένα**

Μεγάλου άκρου



Μικρού άκρου



Μνήμη μεγάλου άκρου και μικρού άκρου

Έστω ότι οι καταχωρητές R2 και R5 περιέχουν τις τιμές 8 και 0x23456789

- Αφού εκτελεστεί ο παρακάτω κώδικας σε ένα σύστημα μεγάλου άκρου, ποια τιμή περιέχει ο R7;
- Σε ένα σύστημα μικρού άκρου;

```
STR    R5, [R2, #0]  
LDRB  R7, [R2, #1]
```

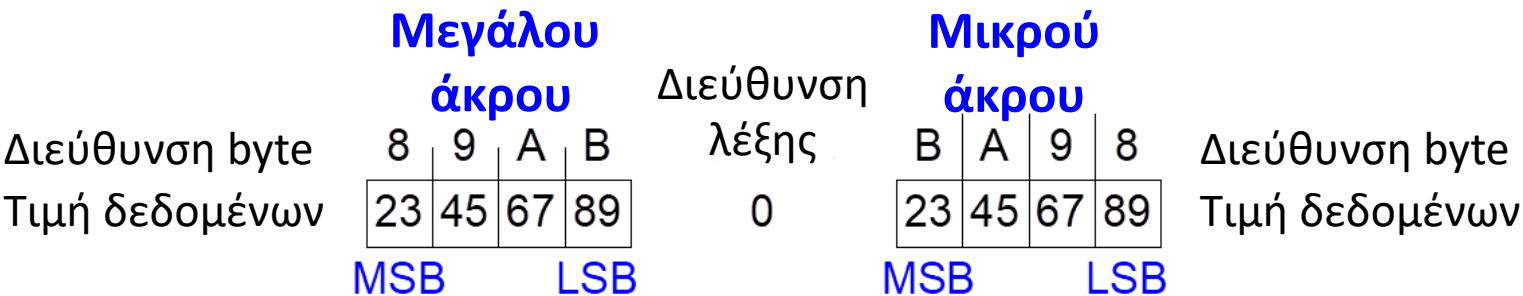


Μνήμη μεγάλου άκρου και μικρού άκρου: Παράδειγμα

Έστω ότι οι καταχωρητές R2 και R5 περιέχουν τις τιμές 8 και 0x23456789

- Αφού εκτελεστεί ο παρακάτω κώδικας σε ένα σύστημα μεγάλου άκρου, ποια τιμή περιέχει ο R7;
- Σε ένα σύστημα μικρού άκρου;

```
STR R5, [R2, #0]  
LDRB R7, [R2, #1]
```



Μνήμη μεγάλου άκρου και μικρού άκρου: Παράδειγμα

Έστω ότι οι καταχωρητές R2 και R5 περιέχουν τις τιμές 8 και 0x23456789

- Αφού εκτελεστεί ο παρακάτω κώδικας σε ένα σύστημα μεγάλου άκρου, ποια τιμή περιέχει ο R7;
- Σε ένα σύστημα μικρού άκρου;

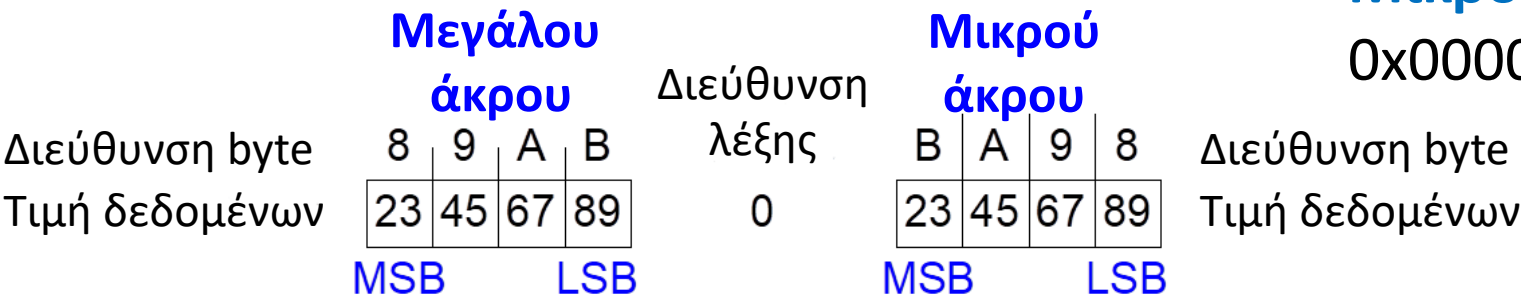
```
STR R5, [R2, #0]  
LDRB R7, [R2, #1]
```

Μεγάλου άκρου:

0x00000045

Μικρού άκρου:

0x00000067



Προγραμματισμός

Γλώσσες προγραμματισμού υψηλού επιπέδου:

- Π.χ. C, Java, Python
- Γραμμένες σε υψηλότερο επίπεδο «αφαίρεσης»



Ada Lovelace, 1815-1852

- Βρετανίδα μαθηματικός
- Έγραψε το πρώτο πρόγραμμα υπολογιστή
- Το πρόγραμμά της υπολόγιζε τους αριθμούς Bernoulli χρησιμοποιώντας την Αναλυτική Μηχανή (Analytical Engine) του Charles Babbage
- Ήταν κόρη του ποιητή Λόρδου Βύρωνα



Δομικά στοιχεία προγραμματισμού

- Εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- Εκτέλεση υπό συνθήκη
- Διακλαδώσεις
- Δομές υψηλού επιπέδου:
 - Εντολές if/else
 - Βρόχοι for
 - Βρόχοι while
 - Πίνακες
 - Κλήσεις συναρτήσεων



Δομικά στοιχεία προγραμματισμού

- **Εντολές επεξεργασίας δεδομένων**
- Εκτέλεση υπό συνθήκη
- Διακλαδώσεις
- **Δομές υψηλού επιπέδου:**
 - Εντολές if/else
 - Βρόχοι for
 - Βρόχοι while
 - Πίνακες
 - Κλήσεις συναρτήσεων



Εντολές επεξεργασίας δεδομένων

- Λογικές πράξεις
- Ολίσθηση / περιστροφή
- Πολλαπλασιασμός



Λογικές εντολές

- AND
- ORR
- EOR (**XOR**)
- BIC (**Bit Clear, επαναφορά bit στο 0**)
- MVN (**MoVe και NOT**)



Λογικές εντολές: Παραδείγματα

Καταχωρητές προέλευσης

R1	0100 0110	1010 0001	1111 0001	1011 0111
R2	1111 1111	1111 1111	0000 0000	0000 0000

Κώδικας συμβολικής γλώσσας

AND R3, R1, R2

ORR R4, R1, R2

EOR R5, R1, R2

BIC R6, R1, R2

MVN R7, R2

Αποτέλεσμα

R3	0100 0110	1010 0001	0000 0000	0000 0000
R4	1111 1111	1111 1111	1111 0001	1011 0111
R5	1011 1001	0101 1110	1111 0001	1011 0111
R6	0000 0000	0000 0000	1111 0001	1011 0111
R7	0000 0000	0000 0000	1111 1111	1111 1111



Λογικές εντολές: Χρήσεις

- AND ή BIC: χρήσιμη για την **εφαρμογή μάσκας** στα bit



Λογικές εντολές: Χρήσεις

- AND ή BIC: χρήσιμη για την **εφαρμογή μάσκας** στα bit

Παράδειγμα: Εφαρμογή μάσκας σε όλα τα byte μιας τιμής εκτός από το λιγότερο σημαντικό

$0xF234012F \text{ AND } 0x000000FF = 0x0000002F$

$0xF234012F \text{ BIC } 0xFFFFFFFF00 = 0x0000002F$



Λογικές εντολές: Χρήσεις

- AND ή BIC: χρήσιμη για την **εφαρμογή μάσκας** στα bit

Παράδειγμα: Εφαρμογή μάσκας σε όλα τα byte μιας τιμής εκτός από το λιγότερο σημαντικό

$0xF234012F \text{ AND } 0x000000FF = 0x0000002F$

$0xF234012F \text{ BIC } 0xFFFFFFFF00 = 0x0000002F$

- ORR: χρήσιμη για την **ανάμειξη** πεδίων bit



Λογικές εντολές: Χρήσεις

- AND ή BIC: χρήσιμη για την **εφαρμογή μάσκας** στα bit

Παράδειγμα: Εφαρμογή μάσκας σε όλα τα byte μιας τιμής εκτός από το λιγότερο σημαντικό

$0xF234012F \text{ AND } 0x000000FF = 0x0000002F$

$0xF234012F \text{ BIC } 0xFFFFFFFF00 = 0x0000002F$

- ORR: χρήσιμη για την **ανάμειξη** πεδίων bit

Παράδειγμα: Ανάμειξη $0xF2340000$ και $0x000012BC$:

$0xF2340000 \text{ ORR } 0x000012BC = 0xF23412BC$



Εντολές ολίσθησης

- LSL: logical shift left (λογική ολίσθηση προς τα αριστερά)
- LSR: logical shift right (λογική ολίσθηση προς τα δεξιά)
- ASR: arithmetic shift right (αριθμητική ολίσθηση προς τα δεξιά)
- ROR: rotate right (περιστροφή προς τα δεξιά)



Εντολές ολίσθησης

- LSL: λογική ολίσθηση προς τα αριστερά
Παράδειγμα: `LSL R0, R7, #5 ; R0=R7 << 5`
- LSR: λογική ολίσθηση προς τα δεξιά
- ASR: αριθμητική ολίσθηση προς τα δεξιά
- ROR: περιστροφή προς τα δεξιά



Εντολές ολίσθησης

- LSL: λογική ολίσθηση προς τα αριστερά
Παράδειγμα: `LSL R0, R7, #5 ; R0=R7 << 5`
- LSR: λογική ολίσθηση προς τα δεξιά
Παράδειγμα: `LSR R3, R2, #31 ; R3=R2 >> 31`
- ASR: αριθμητική ολίσθηση προς τα δεξιά
- ROR: περιστροφή προς τα δεξιά



Εντολές ολίσθησης

- LSL: λογική ολίσθηση προς τα αριστερά
Παράδειγμα: `LSL R0, R7, #5 ; R0=R7 << 5`
- LSR: λογική ολίσθηση προς τα δεξιά
Παράδειγμα: `LSR R3, R2, #31 ; R3=R2 >> 31`
- ASR: αριθμητική ολίσθηση προς τα δεξιά
Παράδειγμα: `ASR R9, R11, R4 ; R9 = R11 >>> R47:0`
- ROR: περιστροφή προς τα δεξιά



Εντολές ολίσθησης

- LSL: λογική ολίσθηση προς τα αριστερά
Παράδειγμα: `LSL R0, R7, #5 ; R0=R7 << 5`
- LSR: λογική ολίσθηση προς τα δεξιά
Παράδειγμα: `LSR R3, R2, #31 ; R3=R2 >> 31`
- ASR: αριθμητική ολίσθηση προς τα δεξιά
Παράδειγμα: `ASR R9, R11, R4 ; R9 = R11 >>> R47:0`
- ROR: περιστροφή προς τα δεξιά
Παράδειγμα: `ROR R8, R1, #3 ; R8=R1 ROR 3`



Εντολές ολίσθησης: Παράδειγμα 1

- Άμεση ποσότητα ολίσθησης (άμεσος τελεστής των 5 bit)
- Ποσότητα ολίσθησης: 0-31

Καταχωρητής προέλευσης

R5	1111 1111	0001 1100	0001 0000	1110 0111
----	-----------	-----------	-----------	-----------

Κώδικας συμβολικής γλώσσας

LSL R0, R5, #7 R0
LSR R1, R5, #17 R1
ASR R2, R5, #3 R2
ROR R3, R5, #21 R3

Αποτέλεσμα

R0	1000 1110	0000 1000	0111 0011	1000 0000
R1	0000 0000	0000 0000	0111 1111	1000 1110
R2	1111 1111	1110 0011	1000 0010	0001 1100
R3	1110 0000	1000 0111	0011 1111	1111 1000



Εντολές ολίσθησης: Παράδειγμα 2

Καταχωρισμένη ποσότητα ολίσθησης (χρησιμοποιεί τα 8 λιγότερο σημαντικά bit του καταχωρητή)

- Ποσότητα ολίσθησης: 0-255

Καταχωρητές προέλευσης

R8	0000 1000	0001 1100	0001 0110	1110 0111
R6	0000 0000	0000 0000	0000 0000	0001 0100

Κώδικας συμβολικής γλώσσας

LSL R4, R8, R6

ROR R5, R8, R6

Αποτέλεσμα

R4	0110 1110	0111 0000	0000 0000	0000 0000
R5	1100 0001	0110 1110	0111 0000	1000 0001



Πολλαπλασιασμός

- **MUL**: πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 32 bit
- **UMULL** (unsigned multiply long): πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 64 bit
- **SMULL** (signed multiply long): πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 64 bit



Πολλαπλασιασμός

- **MUL**: πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 32 bit

`MUL R1, R2, R3`

Αποτέλεσμα: $R1 = (R2 \times R3)_{31:0}$

- **UMULL** (unsigned multiply long): πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 64 bit

- **SMULL** (signed multiply long): πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 64 bit



Πολλαπλασιασμός

- **MUL**: πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 32 bit

```
MUL R1, R2, R3
```

Αποτέλεσμα: $R1 = (R2 \times R3)_{31:0}$

- **UMULL**: unsigned multiply long: πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 64 bit

```
UMULL R1, R2, R3, R4
```

Αποτέλεσμα: $\{R1, R4\} = R2 \times R3$ ($R2, R3$ μη προσημασμένοι)

- **SMULL**: signed multiply long: πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 64 bit



Πολλαπλασιασμός

- **MUL:** πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 32 bit

```
MUL R1, R2, R3
```

Αποτέλεσμα: $R1 = (R2 \times R3)_{31:0}$

- **UMULL:** unsigned multiply long: πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 64 bit

```
UMULL R1, R2, R3, R4
```

Αποτέλεσμα: $\{R1, R4\} = R2 \times R3$ ($R2, R3$ μη προσημασμένοι)

- **SMULL:** signed multiply long: πολλαπλασιασμός 32×32 , αποτέλεσμα με μέγεθος 64 bit

```
SMULL R1, R2, R3, R4
```

Αποτέλεσμα: $\{R1, R4\} = R2 \times R3$ ($R2, R3$ προσημασμένοι)



Δομικά στοιχεία προγραμματισμού

- Εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **Εκτέλεση υπό συνθήκη**
- Διακλαδώσεις
- Δομές υψηλού επιπέδου:
 - Εντολές if/else
 - Βρόχοι for
 - Βρόχοι while
 - Πίνακες
 - Κλήσεις συναρτήσεων



Εκτέλεση υπό συνθήκη

Δεν θέλουμε πάντα να εκτελούμε κώδικα ακολουθιακά

- Για παράδειγμα:
 - Εντολές if/else, βρόχοι while κ.λπ.: Θέλουμε να εκτελείται ο κώδικας μόνο αν η συνθήκη είναι αληθής
 - Διακλάδωση: μετάβαση σε άλλο σημείο του κώδικα αν η συνθήκη είναι αληθής



Εκτέλεση υπό συνθήκη

Δεν θέλουμε πάντα να εκτελούμε κώδικα ακολουθιακά

- Για παράδειγμα:
 - Εντολές if/else, βρόχοι while κ.λπ.: Θέλουμε να εκτελείται ο κώδικας μόνο αν η συνθήκη είναι αληθής
 - Διακλάδωση: μετάβαση σε άλλο σημείο του κώδικα αν η συνθήκη είναι αληθής
- Η αρχιτεκτονική ARM περιλαμβάνει **σημαίες συνθήκης** που μπορούν:
 - Να ενεργοποιηθούν από μια εντολή
 - Να χρησιμοποιούνται για την υπό συνθήκη εκτέλεση μιας εντολής



Αρχιτεκτονική ARM: Σημαίες συνθήκης

Σημαία	Όνομα	Περιγραφή
<i>N</i>	N egative (αρνητικό)	Το αποτέλεσμα της εντολής είναι αρνητικό
<i>Z</i>	Z ero (μηδέν)	Το αποτέλεσμα της εντολής είναι ίσο με το μηδέν
<i>C</i>	C arry (κρατούμενο)	Η εντολή παράγει μη προσημασμένο κρατούμενο εξόδου
<i>V</i>	o Verflow (υπερχείλιση)	Η εντολή προκαλεί υπερχείλιση



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <69>

Αρχιτεκτονική ARM: Σημαίες συνθήκης

Σημαία	Όνομα	Περιγραφή
<i>N</i>	N egative (αρνητικό)	Το αποτέλεσμα της εντολής είναι αρνητικό
<i>Z</i>	Z ero (μηδέν)	Το αποτέλεσμα της εντολής είναι ίσο με το μηδέν
<i>C</i>	C arry (κρατούμενο)	Η εντολή παράγει μη προσημασμένο κρατούμενο εξόδου
<i>V</i>	o Verflow (υπερχείλιση)	Η εντολή προκαλεί υπερχείλιση

- Ενεργοποιούνται από τη μονάδα ALU (Κεφάλαιο 5)
- Είναι αποθηκευμένες στον Καταχωρητή Κατάστασης Τρέχοντος Προγράμματος (Current Program Status Register, CPSR)



Ενεργοποίηση των σημαίων συνθήκης: NZCV

- **Μέθοδος 1:** Εντολή σύγκρισης, CMP

Παράδειγμα: CMP R5, R6

- Εκτελεί: $R5 - R6$
- Δεν αποθηκεύει το αποτέλεσμα
- Ενεργοποιεί σημαίες



Ενεργοποίηση των σημαίων συνθήκης: NZCV

- **Μέθοδος 1:** Εντολή σύγκρισης, CMP

Παράδειγμα: CMP R5, R6

- Εκτελεί: $R5 - R6$
- Δεν αποθηκεύει το αποτέλεσμα
- Ενεργοποιεί σημαίες
 - Δίνει αποτέλεσμα 0, $Z=1$
 - Δίνει αποτέλεσμα αρνητικό, $N=1$
 - Παράγει κρατούμενο εξόδου, $C=1$
 - Προσημασμένη υπερχείλιση, $V=1$



Ενεργοποίηση των σημαιών συνθήκης: *NZCV*

- **Μέθοδος 1:** Εντολή σύγκρισης, `CMP`

Παράδειγμα: `CMP R5, R6`

- Εκτελεί: `R5-R6`
 - Δεν αποθηκεύει το αποτέλεσμα
 - Ενεργοποιεί σημαίες
- **Μέθοδος 2:** Προσάρτηση του χαρακτήρα `S` μετά το τέλος του μνημονικού της εντολής



Ενεργοποίηση των σημαίων συνθήκης: NZCV

- **Μέθοδος 1:** Εντολή σύγκρισης, CMP

Παράδειγμα: CMP R5, R6

- Εκτελεί: $R5 - R6$
- Δεν αποθηκεύει το αποτέλεσμα
- Ενεργοποιεί σημαίες

- **Μέθοδος 2:** Προσάρτηση του χαρακτήρα S μετά το τέλος του μνημονικού της εντολής

Παράδειγμα : ADDS R1, R2, R3

- Εκτελεί: $R2 + R3$
- Ενεργοποιεί σημαίες: Αν το αποτέλεσμα είναι 0 ($Z = 1$), αρνητικό ($N = 1$) κ.λπ.
- Αποθηκεύει το αποτέλεσμα στον R1



Μνημονικά συνθήκης

- Η εντολή μπορεί να **εκτελείται υπό συνθήκη** με βάση τις σημαίες συνθήκης
- Η συνθήκη για την εκτέλεση κωδικοποιείται ως ένα **μνημονικό συνθήκης** προσαρτημένο στο μνημονική της εντολής

Παράδειγμα:

```
CMP      R1, R2
SUBNE  R3, R5, R8
```

- **NE:** μνημονικό συνθήκης
- Η SUB θα εκτελεστεί μόνο αν ισχύει $R1 \neq R2$ (δηλαδή $Z = 0$)



Μνημονικά συνθήκης

<i>cond</i>	Μνημονικό	Όνομα	CondEx
0000	EQ	Equal (ίσοι)	Z
0001	NE	Not equal (μη ίσοι)	\bar{Z}
0010	CS / HS	Carry set / Unsigned higher or same (καθορισμός κρατουμένου / μη προσημασμένος υψηλότερος ή ίδιος)	C
0011	CC / LO	Carry clear / Unsigned lower (επαναφορά κρατουμένου / μη προσημασμένος χαμηλότερος)	\bar{C}
0100	MI	Minus / Negative (μείον / αρνητικό)	N
0101	PL	Plus / Positive of zero	\bar{N}
0110	VS	Overflow / Overflow set (υπερχείλιση / ενεργοποίηση υπερχείλισης)	V
0111	VC	No overflow / Overflow clear (μη υπερχείλιση / επαναφορά υπερχείλισης)	\bar{V}
1000	HI	Unsigned higher (μη προσημασμένος υψηλότερος)	$\bar{Z}C$
1001	LS	Unsigned lower or same (μη προσημασμένος χαμηλότερος ή ίδιος)	$Z OR \bar{C}$
1010	GE	Signed greater than or equal (προσημασμένος μεγαλύτερος ή ίσος)	$\overline{N \oplus V}$
1011	LT	Signed less than (προσημασμένος μικρότερος)	$N \oplus V$
1100	GT	Signed greater than (προσημασμένος μεγαλύτερος)	$\bar{Z}(\overline{N \oplus V})$
1101	LE	Signed less than or equal (προσημασμένος μικρότερος ή ίσος)	$Z OR (N \oplus V)$
1110	AL (ή none)	Always / unconditional (πάντα / χωρίς συνθήκη)	Αγνοείται

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <77>



Εκτέλεση υπό συνθήκη

Παράδειγμα:

```
CMP    R5, R9           ; Εκτελεί την πράξη R5 - R9
                          ; Ενεργοποιεί σημαίες συνθήκης

SUBEQ  R1, R2, R3       ; Εκτελείται αν R5==R9 (Z = 1)
ORRMI  R4, R0, R9       ; Εκτελείται αν το R5 - R9
                          ; είναι αρνητικό (N = 1)
```



Εκτέλεση υπό συνθήκη

Παράδειγμα:

CMP R5, R9 ; Εκτελεί την πράξη $R5 - R9$
; Ενεργοποιεί σημαίες συνθήκης

SUBEQ R1, R2, R3 ; Εκτελείται αν $R5 == R9$ ($Z = 1$)

ORRMI R4, R0, R9 ; Εκτελείται αν το $R5 - R9$
; είναι αρνητικό ($N = 1$)

Έστω ότι $R5 = 17$, $R9 = 23$:

Η CMP εκτελεί: $17 - 23 = -6$ (Ενεργοποιεί σημαίες: $N = 1$, $Z = 0$, $C = 0$, $V = 0$)

Η SUBEQ **δεν εκτελείται** (δεν είναι ίσα: $Z = 0$)

Η ORRMI **εκτελείται** επειδή το αποτέλεσμα ήταν αρνητικό ($N = 1$)



Δομικά στοιχεία προγραμματισμού

- Εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- Εκτέλεση υπό συνθήκη
- **Διακλαδώσεις**
- Δομές υψηλού επιπέδου:
 - Εντολές if/else
 - Βρόχοι for
 - Βρόχοι while
 - Πίνακες
 - Κλήσεις συναρτήσεων



Διακλάδωση

- Οι διακλαδώσεις επιτρέπουν την εκτέλεση εντολών όχι τη μία μετά την άλλη
- Τύποι διακλαδώσεων:
 - **Branch (B)**: απλή διακλάδωση
 - Μεταβαίνει σε άλλη εντολή
 - **Branch and link (BL)**: διακλάδωση και σύνδεση
 - Θα την περιγράψουμε αργότερα
- Και οι δύο μπορεί να εκτελούνται υπό συνθήκη ή χωρίς συνθήκη



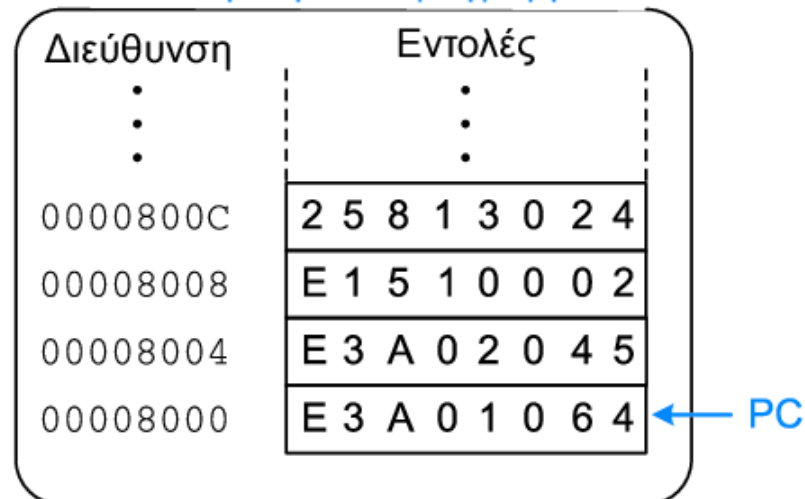
Η έννοια του αποθηκευμένου προγράμματος

Κώδικας συμβολικής
γλώσσας

Κώδικας γλώσσας
μηχανής

MOV	R1, #100	0xE3A01064
MOV	R2, #69	0xE3A02045
CMP	R1, R2	0xE1510002
STRHS	R3, [R1, #0x24]	0x25813024

Αποθηκευμένο πρόγραμμα



Κύρια μνήμη

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <82>



Διακλάδωση χωρίς συνθήκη (B)

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
MOV R2, #17 ; R2 = 17
```

```
B TARGET ; Άλμα στον στόχο (TARGET)
```

```
ORR R1, R1, #0x4 ; Δεν εκτελείται
```

TARGET

```
SUB R1, R1, #78 ; R1 = R1 + 78
```



Διακλάδωση χωρίς συνθήκη (B)

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
MOV R2, #17 ; R2 = 17
```

```
B TARGET ; Άλμα στον στόχο (TARGET)
```

```
ORR R1, R1, #0x4 ; Δεν εκτελείται
```

TARGET

```
SUB R1, R1, #78 ; R1 = R1 + 78
```

Οι **ετικέτες** (π.χ. TARGET) υποδεικνύουν τη θέση της εντολής. Δεν μπορούν να είναι δεσμευμένες λέξεις (π.χ. ADD, ORR κ.λπ.).



Η διακλάδωση που δεν ακολουθείται

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
MOV    R0, #4           ; R0 = 4
ADD    R1, R0, R0       ; R1 = R0 + R0 = 8
CMP    R0, R1           ; Ενεργοποίηση σημαίων με
                        ; με βάση το R0 - R1
BEQ    THERE          ; Δεν ακολουθείται
                        ; η διακλάδωση (Z = 0)
ORR    R1, R1, #1       ; R1 = R1 OR R1 = 9
THERE
ADD    R1, R1, 78       ; R1 = R1 + 78 = 87
```



Δομικά στοιχεία προγραμματισμού

- Εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- Εκτέλεση υπό συνθήκη
- Διακλαδώσεις
- **Δομές υψηλού επιπέδου:**
 - Εντολές if/else
 - Βρόχοι for
 - Βρόχοι while
 - Πίνακες
 - Κλήσεις συναρτήσεων



Εντολή if

Κώδικας γλώσσας C

```
if (i == j)
    f = g + h;
```

```
f = f - i;
```



Εντολή if

Κώδικας γλώσσας C

```
if (i == j)
    f = g + h;
```

```
f = f - i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
;R0 = f, R1 = g, R2 = h, R3 = i, R4 = j
```

```
CMP R3, R4           ; Ενεργοποίηση σημασιών
                     ; με βάση το R3 - R4
BNE L1               ; Αν i!=j, παραλείπεται
                     ; το τμήμα if
ADD R0, R1, R2       ; f = g + h
```

```
L1
SUB R0, R0, R2       ; f = f - i
```



Εντολή if

Κώδικας γλώσσας C

```
if (i == j)
    f = g + h;
```

```
f = f - i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
;R0 = f, R1 = g, R2 = h, R3 = i, R4 = j
```

```
CMP R3, R4           ; Ενεργοποίηση σημαίων
                      ; με βάση το R3 - R4
BNE L1               ; Αν i != j, παραλείπεται
                      ; το τμήμα if
ADD R0, R1, R2       ; f = g + h
```

```
L1
SUB R0, R0, R2       ; f = f - i
```

Ο κώδικας συμβολικής γλώσσας ελέγχει την αντίθετη περίπτωση ($i \neq j$) από ό,τι ο κώδικας υψηλού επιπέδου ($i == j$)



Εντολή if: Εναλλακτικός κώδικας

Κώδικας γλώσσας C

```
if (i == j)
    f = g + h;
f = f - i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
;R0 = f, R1 = g, R2 = h, R3 = i, R4 = j
```

```
CMP    R3, R4        ; Ενεργοποίηση σημαίων
                ; με βάση το R3 - R4
ADDEQ  R0, R1, R2    ; if (i==j) f = g + h
SUB    R0, R0, R2    ; f = f - i
```



Εντολή if: Εναλλακτικός κώδικας

Αρχικός κώδικας

```
CMP R3, R4
BNE L1
ADD R0, R1, R2
L1
SUB R0, R0, R2
```

Εναλλακτικός κώδικας συμβολικής γλώσσας

;R0 = f, R1 = g, R2 = h, R3 = i, R4 = j

```
CMP    R3, R4          ; Ενεργοποίηση σημαίων
                        ; με βάση το R3 - R4
ADDEQ  R0, R1, R2      ; if (i==j) f = g + h
SUB     R0, R0, R2     ; f = f - i
```



Εντολή if: Εναλλακτικός κώδικας

Αρχικός κώδικας

```
CMP R3, R4
BNE L1
ADD R0, R1, R2
L1
SUB R0, R0, R2
```

Εναλλακτικός κώδικας συμβολικής γλώσσας

```
;R0 = f, R1 = g, R2 = h, R3 = i, R4 = j
```

```
CMP    R3, R4           ; Ενεργοποίηση σημαίων
                        ; με βάση το R3 - R4
ADDEQ  R0, R1, R2      ; if (i==j) f = g + h
SUB    R0, R0, R2      ; f = f - i
```

Χρήσιμος για μικρά τμήματα κώδικα που εκτελούνται υπό συνθήκη



Εντολή if/else

Κώδικας γλώσσας C

```
if (i == j)
    f = g + h;
```

```
else
    f = f - i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM



Εντολή if/else

Κώδικας γλώσσας C

```
if (i == j)
    f = g + h;

else
    f = f - i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
;R0 = f, R1 = g, R2 = h, R3 = i, R4 = j

CMP R3, R4           ; Ενεργοποίηση σημαίων
                     ; με βάση το R3 - R4
BNE L1              ; if i!=j, παραλείπεται
                     ; το τμήμα if
ADD R0, R1, R2      ; f = g + h
B L2                ; Άλλα διακλάδωσης μετά
                     ; το τμήμα else

L1
SUB R0, R0, R2      ; f = f - i

L2
```



Εντολή if/else: Εναλλακτικός κώδικας

Κώδικας γλώσσας C

```
if (i == j)
    f = g + h;
else
    f = f - i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
;R0 = f, R1 = g, R2 = h, R3 = i, R4 = j

CMP R3, R4           ; Ενεργοποίηση σημαίων
                     ; με βάση το R3 - R4
ADDEQ R0, R1, R2     ; if (i==j) f = g + h
SUBNE R0, R0, R2     ; else f = f - i
```



Εντολή if/else: Εναλλακτικός κώδικας

Αρχικός κώδικας

```
CMP R3, R4
BNE L1
ADD R0, R1, R2
B L2
L1
SUB R0, R0, R2
L2
```

Εναλλακτικός κώδικας συμβολικής γλώσσας

```
;R0 = f, R1 = g, R2 = h, R3 = i, R4 = j
```

```
CMP R3, R4 ; Ενεργοποίηση σημαίων
; με βάση το R3 - R4
ADDEQ R0, R1, R2 ; if (i==j) f = g + h
SUBNE R0, R0, R2 ; else f = f - i
```



Βρόχοι while

Κώδικας γλώσσας C

```
// Υπολογίζει τη δύναμη  
// του x ώστε  $2^x = 128$   
int pow = 1;  
int x    = 0;
```

```
while (pow != 128) {  
  
    pow = pow * 2;  
    x = x + 1;  
}
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM



Βρόχοι while

Κώδικας γλώσσας C

```
// Υπολογίζει τη δύναμη  
// του x ώστε  $2^x = 128$   
int pow = 1;  
int x = 0;
```

```
while (pow != 128) {  
  
    pow = pow * 2;  
    x = x + 1;  
}
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = pow, R1 = x  
MOV    R0, #1           ; pow = 1  
MOV    R1, #0           ; x = 0  
  
WHILE  
    CMP R0, #128        ; R0-128  
    BEQ DONE            ; if (pow==128)  
                        ; έξοδος από τον βρόχο  
    LSL R0, R0, #1      ; pow=pow*2  
    ADD R1, R1, #1      ; x=x+1  
    B   WHILE           ; Επανάληψη βρόχου  
  
DONE
```



Βρόχοι while

Κώδικας γλώσσας C

```
// Υπολογίζει τη δύναμη
// του x ώστε 2x = 128
int pow = 1;
int x   = 0;
```

```
while (pow != 128) {

    pow = pow * 2;
    x = x + 1;
}
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = pow, R1 = x
MOV    R0, #1           ; pow = 1
MOV    R1, #0           ; x = 0

WHILE
    CMP R0, #128        ; R0-128
    BEQ DONE            ; if (pow==128)
                                ; έξοδος από τον βρόχο

    LSL R0, R0, #1      ; pow=pow*2
    ADD R1, R1, #1      ; x=x+1
    B   WHILE           ; Επανάληψη βρόχου

DONE
```

Ο κώδικας συμβολικής γλώσσας ελέγχει την αντίθετη περίπτωση (pow == 128) από ό,τι ο κώδικας της γλώσσας C (pow != 128)



Βρόχοι for

for (καθορισμός αρχικής τιμής μεταβλητής;
συνθήκη; τροποποίηση μεταβλητής)
εντολή

- **καθορισμός αρχικής τιμής μεταβλητής**: εκτελείται πριν από την έναρξη του βρόχου
- **συνθήκη**: ελέγχεται στο ξεκίνημα κάθε επανάληψης
- **τροποποίηση μεταβλητής**: εκτελείται στο τέλος κάθε επανάληψης
- **εντολή**: εκτελείται κάθε φορά που ικανοποιείται η συνθήκη



Βρόχοι for

Κώδικας γλώσσας C

```
// Προσθέτει τους  
// αριθμούς 1-9  
int sum = 0
```

```
for (i=1; i!=10; i=i+1)  
    sum = sum + i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <101>

Βρόχοι for

Κώδικας γλώσσας C

```
// Προσθέτει τους  
// αριθμούς 1-9  
int sum = 0
```

```
for (i=1; i!=10; i=i+1)  
    sum = sum + i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = i, R1 = sum  
MOV    R0, #1           ; i = 1  
MOV    R1, #0           ; sum = 0  
  
FOR  
    CMP R0, #10         ; R0-10  
    BEQ DONE            ; if (i==10)  
                        ; έξοδος από τον βρόχο  
    ADD R1, R1, R0      ; sum=sum + i  
    ADD R0, R0, #1      ; i = i + 1  
    B    FOR            ; Επανάληψη βρόχου  
  
DONE
```



Βρόχοι for: Μειούμενη μεταβλητή βρόχου

Στην αρχιτεκτονική ARM, οι μειούμενες μεταβλητές βρόχου είναι πιο αποδοτικές



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <103>

Βρόχοι for: Μειούμενη μεταβλητή βρόχου

Στην αρχιτεκτονική ARM, οι μειούμενες μεταβλητές βρόχου είναι πιο αποδοτικές

Κώδικας γλώσσας C

```
// Προσθέτει τους  
// αριθμούς 1-9  
int sum = 0
```

```
for (i=1; i!=10; i=i+1)  
    sum = sum + i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = i, R1 = sum  
MOV    R0, #9           ; i = 9  
MOV    R1, #0           ; sum = 0
```

```
FOR  
    ADD    R1, R1, R0       ; sum=sum + i  
    SUBS   R0, R0, #1       ; i = i - 1  
                                ; και ενεργοποίηση  
                                ; σημαίων  
                                ; if (i!=0)  
                                ; επανάληψη βρόχου  
BNE    FOR
```



Βρόχοι for: Μειούμενη μεταβλητή βρόχου

Στην αρχιτεκτονική ARM, οι μειούμενες μεταβλητές βρόχου είναι πιο αποδοτικές

Κώδικας γλώσσας C

```
// προσθέτει τους  
// αριθμούς 1-9  
int sum = 0
```

```
for (i=1; i!=10; i=i+1)  
    sum = sum + i;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = i, R1 = sum  
MOV    R0, #9           ; i = 9  
MOV    R1, #0           ; sum = 0
```

```
FOR  
    ADD    R1, R1, R0       ; sum=sum + i  
    SUBS   R0, R0, #1       ; i = i - 1  
                                ; και ενεργοποίηση  
                                ; σημαιών  
                                ; if (i!=0)  
                                ; Επανάληψη βρόχου  
BNE    FOR
```

Εξοικονομεί 2 εντολές ανά επανάληψη:

- Μείωση κατά 1 της μεταβλητής βρόχου και σύγκριση: SUBS R0, R0, #1
- Μόνο 1 διακλάδωση (αντί για 2)



Δομικά στοιχεία προγραμματισμού

- Εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- Εκτέλεση υπό συνθήκη
- Διακλαδώσεις
- **Δομές υψηλού επιπέδου:**
 - Εντολές if/else
 - Βρόχοι for
 - Βρόχοι while
 - **Πίνακες**
 - Κλήσεις συναρτήσεων



Πίνακες

- Μας επιτρέπουν να προσπελάσουμε μεγάλες ποσότητες παρόμοιων δεδομένων
 - **Αριθμοδείκτης:** προσπέλαση κάθε στοιχείου
 - **Μέγεθος ή μήκος:** πλήθος στοιχείων



Πίνακες

- Πίνακας με 5 στοιχεία
 - **Διεύθυνση βάσης** = 0x14000000 (διεύθυνση του πρώτου στοιχείου, scores[0])
 - Τα στοιχεία προσπελάζονται σε σχέση με τη διεύθυνση βάσης



Προσπέλαση πινάκων

Κώδικας γλώσσας C

```
int array[5];  
array[0] = array[0] * 8;  
array[1] = array[1] * 8;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

; R0 = διεύθυνση βάσης πίνακα



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <109>

Προσπέλαση πινάκων

Κώδικας γλώσσας C

```
int array[5];  
array[0] = array[0] * 8;  
array[1] = array[1] * 8;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

; R0 = διεύθυνση βάσης πίνακα

```
MOV R0, #0x60000000 ; R0 = 0x60000000
```

```
LDR R1, [R0] ; R1 = array[0]
```

```
LSL R1, R1, 3 ; R1 = R1 << 3 = R1*8
```

```
STR R1, [R0] ; array[0] = R1
```

```
LDR R1, [R0, #4] ; R1 = array[1]
```

```
LSL R1, R1, 3 ; R1 = R1 << 3 = R1*8
```

```
STR R1, [R0, #4] ; array[1] = R1
```



Πίνακες με τη χρήση βρόχων for

Κώδικας γλώσσας C

```
int array[200];  
int i;  
  
for (i=199; i >= 0; i = i - 1)  
    array[i] = array[i] * 8;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

; R0 = διεύθυνση βάσης πίνακα, R1 = i



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <111>

Πίνακες με τη χρήση βρόχων for

Κώδικας γλώσσας C

```
int array[200];
int i;

for (i=199; i >= 0; i = i - 1)
    array[i] = array[i] * 8;
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0 = διεύθυνση βάσης πίνακα, R1 = i
MOV R0, 0x60000000
MOV R1, #199

FOR
LDR R2, [R0, R1, LSL #2]      ; R2 = array(i)
LSL R2, R2, #3                ; R2 = R2<<3 = R3*8
STR R2, [R0, R1, LSL #2]     ; array(i) = R2
SUBS R0, R0, #1              ; i = i - 1
                               ; και ενεργοποίηση σημαίων
BPL FOR                       ; if (i>=0) επανάληψη βρόχου
```



Κώδικας ASCII

- Αμερικανικός Πρότυπος Κώδικας για την Ανταλλαγή Πληροφοριών (American Standard Code for Information Interchange)
- Σε κάθε χαρακτήρα κειμένου αντιστοιχίζεται μια μοναδική τιμή byte
 - Για παράδειγμα, $S = 0x53$, $a = 0x61$, $A = 0x41$
 - Τα πεζά και τα κεφαλαία γράμματα διαφέρουν κατά $0x20$ (32)



Αντιστοίχιση χαρακτήρων

#	Char	#	Char	#	Char	#	Char	#	Char	#	Char
20	space	30	0	40	@	50	P	60	`	70	p
21	!	31	1	41	A	51	Q	61	a	71	q
22	"	32	2	42	B	52	R	62	b	72	r
23	#	33	3	43	C	53	S	63	c	73	s
24	\$	34	4	44	D	54	T	64	d	74	t
25	%	35	5	45	E	55	U	65	e	75	u
26	&	36	6	46	F	56	V	66	f	76	v
27	'	37	7	47	G	57	W	67	g	77	w
28	(38	8	48	H	58	X	68	h	78	x
29)	39	9	49	I	59	Y	69	i	79	y
2A	*	3A	:	4A	J	5A	Z	6A	j	7A	z
2B	+	3B	;	4B	K	5B	[6B	k	7B	{
2C	,	3C	<	4C	L	5C	\	6C	l	7C	
2D	-	3D	=	4D	M	5D]	6D	m	7D	}
2E	.	3E	>	4E	N	5E	^	6E	n	7E	~
2F	/	3F	?	4F	o	5F	_	6F	o		

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <114>



Δομικά στοιχεία προγραμματισμού

- Εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- Εκτέλεση υπό συνθήκη
- Διακλαδώσεις
- **Δομές υψηλού επιπέδου:**
 - Εντολές if/else
 - Βρόχοι for
 - Βρόχοι while
 - Πίνακες
 - **Κλήσεις συναρτήσεων**



Κλήσεις συναρτήσεων

- Καλούσα συνάρτηση (εδώ η `main`)
- Καλούμενη συνάρτηση (εδώ η `sum`)

Κώδικας γλώσσας C

```
void main()  
{  
    int y;  
    y = sum(42, 7);  
    ...  
}  
  
int sum(int a, int b)  
{  
    return (a + b);  
}
```



Συμβάσεις για συναρτήσεις

- **Καλούσα συνάρτηση:**
 - Μεταβιβάζει **ορίσματα** στην καλούμενη συνάρτηση
 - Μεταβαίνει (κάνει άλμα) στην καλούμενη συνάρτηση



Συμβάσεις για συναρτήσεις

- **Καλούσα συνάρτηση:**
 - Μεταβιβάζει **ορίσματα** στην καλούμενη συνάρτηση
 - Μεταβαίνει (κάνει άλμα) στην καλούμενη συνάρτηση
- **Καλούμενη συνάρτηση:**
 - **Εκτελεί** τη συνάρτηση
 - **Επιστρέφει** το αποτέλεσμα στην καλούσα συνάρτηση
 - **Επιστρέφει** στο σημείο της κλήσης
 - **Δεν πρέπει να υπερεγγράφει** καταχωρητές ή μνήμη που χρειάζεται η καλούσα συνάρτηση



Συμβάσεις για συναρτήσεις: Αρχιτεκτονική ARM

- **Κλήση συνάρτησης:** branch and link

BL

- **Επιστροφή** από συνάρτηση: Τα περιεχόμενα του καταχωρητή σύνδεσης αντιγράφονται στον μετρητή PC:

MOV PC, LR

- **Ορίσματα:**

R0–R3

- **Επιστρεφόμενη τιμή:**

R0



Κλήσεις συναρτήσεων

Κώδικας γλώσσας C

```
int main() {  
    simple();  
    a = b + c;  
}
```

```
void simple() {  
    return;  
}
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
0x00000200 MAIN      BL  SIMPLE  
0x00000204          ADD R4, R5, R6  
...  
  
0x00401020 SIMPLE   MOV PC, LR
```



Κλήσεις συναρτήσεων

Κώδικας γλώσσας C

```
int main() {  
    simple();  
    a = b + c;  
}
```

```
void simple() {  
    return;  
}
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
0x00000200 MAIN      BL  SIMPLE  
0x00000204          ADD R4, R5, R6  
...  
  
0x00401020 SIMPLE   MOV PC, LR
```

Το `void` σημαίνει ότι η συνάρτηση `simple` δεν επιστρέφει κάποια τιμή



Κλήσεις συναρτήσεων

Κώδικας γλώσσας C

```
int main() {  
    simple();  
    a = b + c;  
}
```

```
void simple() {  
    return;  
}
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
0x00000200 MAIN      BL  SIMPLE  
0x00000204          ADD R4, R5, R6  
...
```

```
0x00401020 SIMPLE   MOV PC, LR
```

BL

διακλαδώνεται στο SIMPLE

$LR = PC + 4 = 0x00000204$

MOV PC, LR

θέτει $PC = LR$

(η επόμενη εντολή που εκτελείται βρίσκεται στη διεύθυνση 0x00000200)



Ορίσματα εισόδου και επιστρεφόμενη τιμή

Συμβάσεις της αρχιτεκτονικής ARM:

- Τιμές ορισμάτων: Καταχωρητές R0 - R3
- Επιστρεφόμενη τιμή: Καταχωρητής R0



Ορίσματα εισόδου και επιστρεφόμενη τιμή

Κώδικας γλώσσας C

```
int main()
{
    int y;
    ...
    y = diffofsums(2, 3, 4, 5); // 4 ορίσματα
    ...
}

int diffofsums(int f, int g, int h, int i)
{
    int result;
    result = (f + g) - (h + i);
    return result; // επιστρεφόμενη τιμή
}
```



Ορίσματα εισόδου και επιστρεφόμενη τιμή

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R4 = y
```

```
MAIN
```

```
...
```

```
MOV R0, #2           ; Όρισμα 0 = 2
MOV R1, #3           ; Όρισμα 1 = 3
MOV R2, #4           ; Όρισμα 2 = 4
MOV R3, #5           ; Όρισμα 3 = 5
BL DIFFOFSUMS       ; Κλήση συνάρτησης
MOV R4, R0           ; y = επιστρεφόμενη τιμή
```

```
...
```

```
; R4 = result
```

```
DIFFOFSUMS
```

```
ADD R8, R0, R1       ; R8 = f + g
ADD R9, R2, R3       ; R9 = h + i
SUB R4, R8, R9       ; result = (f + g) - (h + i)
MOV R0, R4           ; Τοποθέτηση επιστρεφόμενης
                    ; τιμής στον καταχωρητή R0
MOV PC, LR           ; Επιστροφή στην καλούσα συνάρτηση
```



Ορίσματα εισόδου και επιστρεφόμενη τιμή

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

; R4 = result

DIFFOFSUMS

ADD **R8**, R0, R1 ; R8 = f + g

ADD **R9**, R2, R3 ; R9 = h + i

SUB **R4**, R8, R9 ; result = (f + g) - (h + i)

MOV R0, R4 ; Τοποθέτηση επιστρεφόμενης

; τιμής στον καταχωρητή R0

MOV PC, LR ; Επιστροφή στην καλούσα συνάρτηση

- Η `diffofsums` υπερέγγραψε 3 καταχωρητές: R4, R8, R9
- Η `diffofsums` μπορεί να χρησιμοποιεί τη *στοίβα* για την προσωρινή αποθήκευση των περιεχομένων των καταχωρητών



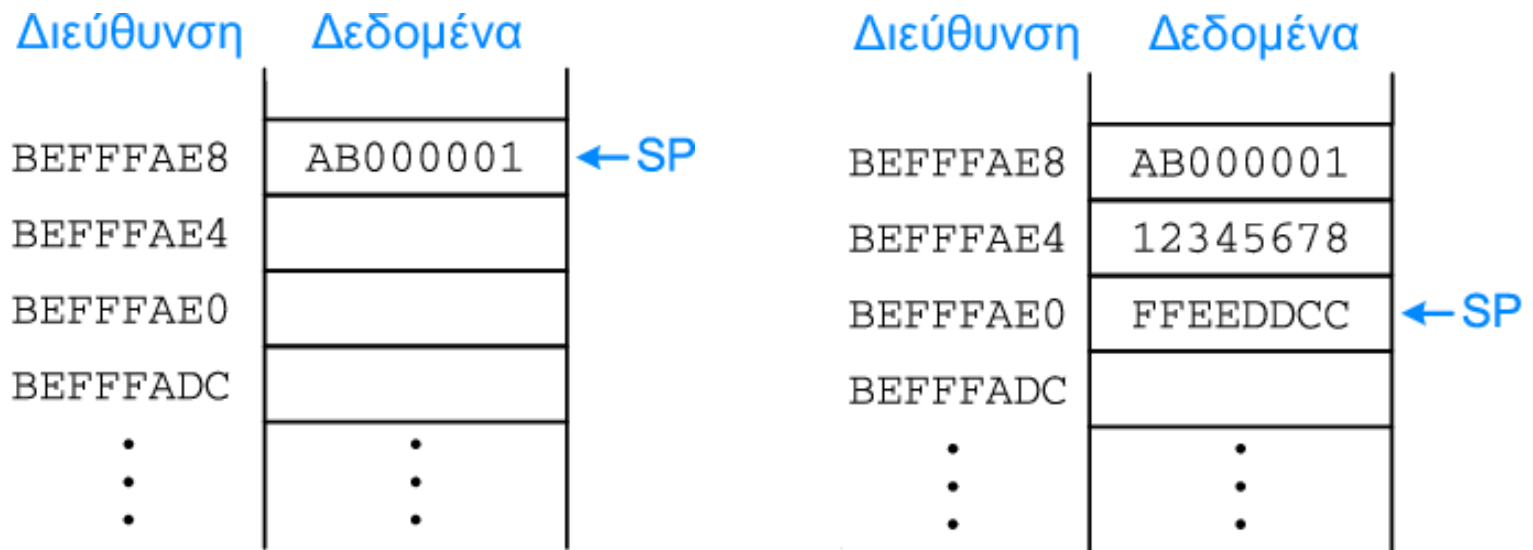
Η στοίβα

- Τμήμα της μνήμης που χρησιμοποιείται για την αποθήκευση προσωρινών μεταβλητών
- Σαν τις στοίβες με πιάτα: ουρά LIFO (last-in-first-out, «τελευταίο μέσα-πρώτο έξω»)
- **Επεκτείνεται:** Χρησιμοποιεί περισσότερη μνήμη όταν απαιτείται περισσότερος χώρος
- **Συρρικνώνεται:** Χρησιμοποιεί λιγότερη μνήμη όταν δεν απαιτείται πλέον ο χώρος



Η στοίβα

- Ο χώρος που καταλαμβάνει αυξάνεται προς τα κάτω (από υψηλότερες προς χαμηλότερες διευθύνσεις μνήμης)
- Δείκτης στοίβας (stack pointer, SP): Δείχνει στην κορυφή της στοίβας



Η στοίβα επεκτείνεται κατά 2 λέξεις



Πώς οι συναρτήσεις χρησιμοποιούν τη στοίβα

- Οι καλούμενες συναρτήσεις δεν πρέπει να έχουν ανεπιθύμητες παρενέργειες
- Όμως η `diffofsums` υπερεγγράφει τα περιεχόμενα 3 καταχωρητών: R4, R8, R9

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R4 = result
```

```
DIFFOFSUMS
```

```
ADD R8, R0, R1      ; R8 = f + g
ADD R9, R2, R3      ; R9 = h + i
SUB R4, R8, R9      ; result = (f + g) - (h + i)
MOV R0, R4          ; Τοποθέτηση επιστρεφόμενης
                   ; τιμής στον καταχωρητή R0
MOV PC, LR          ; Επιστροφή στην καλούσα συνάρτηση
```

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <129>



Αποθήκευση τιμών από καταχωρητές στη στοίβα

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R2 = result
DIFFOFSUMS
    SUB SP, SP, #12      ; Δημιουργία χώρου στη στοίβα
                        ; για 3 καταχωρητές
    STR R4, [SP, #-8]    ; Αποθήκευση του R4 στη στοίβα
    STR R8, [SP, #-4]    ; Αποθήκευση του R8 στη στοίβα
    STR R9, [SP]         ; Αποθήκευση του R9 στη στοίβα
    ADD R8, R0, R1       ; R8 = f + g
    ADD R9, R2, R3       ; R9 = h + i
    SUB R4, R8, R9       ; result = (f + g) - (h + i)
    MOV R0, R4           ; Τοποθέτηση επιστρεφόμενης
                        ; τιμής στον καταχωρητή R0
    LDR R9, [SP]         ; Ανάκτηση του R9 από τη στοίβα
    LDR R8, [SP, #-4]    ; Ανάκτηση του R8 από τη στοίβα
    LDR R4, [SP, #-8]    ; Ανάκτηση του R4 από τη στοίβα
    ADD SP, SP, #12     ; Αποδέσμευση του σχετικού χώρου
                        ; στη στοίβα
    MOV PC, LR           ; Επιστροφή στην καλούσα συνάρτηση
```

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

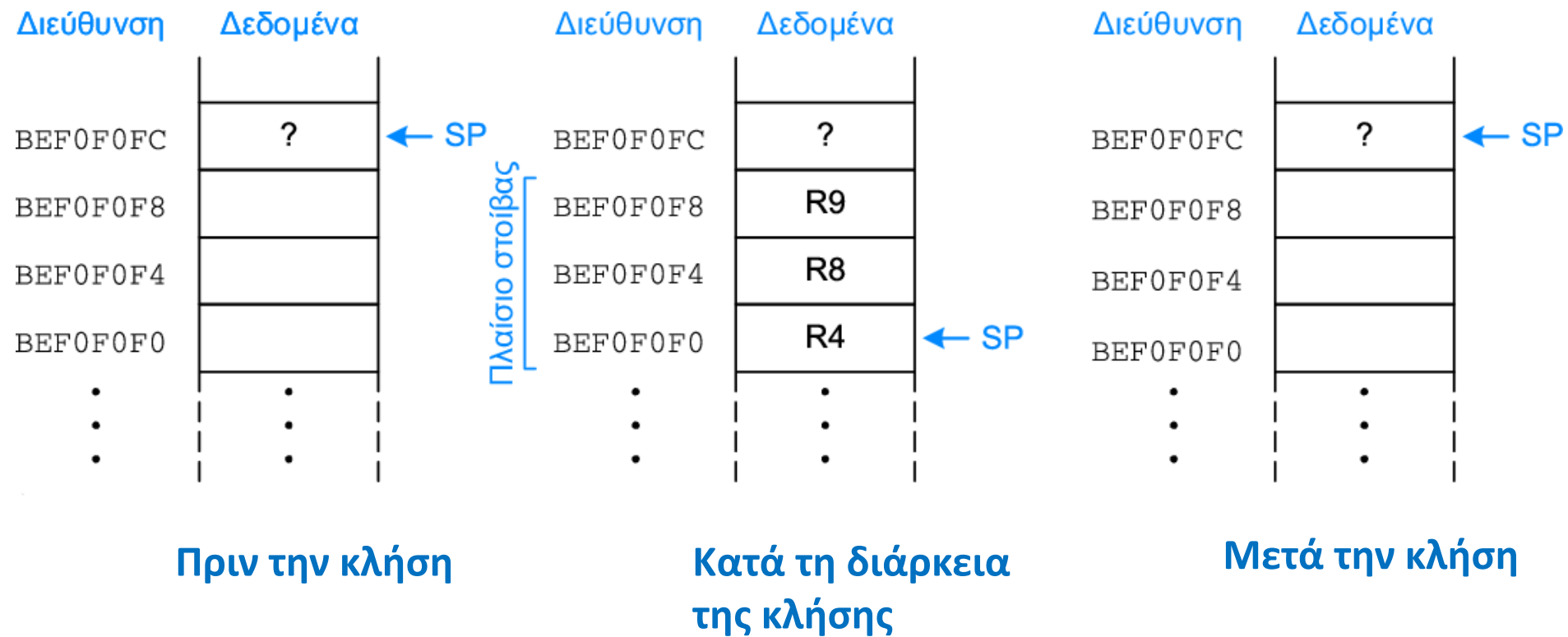
© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <130>



Η στοίβα κατά τη διάρκεια της κλήσης της `diffosums`



Καταχωρητές

Διατηρούμενοι <i>Αποθηκευόμενοι από την καλούσα συνάρτηση</i>	Μη διατηρούμενοι <i>Αποθηκευόμενοι από την καλούμενη συνάρτηση</i>
R4-R11	R12
R14 (LR)	R0-R3
R13 (SP)	CPSR
Στοιβά πάνω από τον δείκτη SP	Στοιβά κάτω από τον δείκτη SP



Αποθήκευση περιεχομένων αποθηκευμένων καταχωρητών μόνο στη στοίβα

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R2 = result
```

```
DIFFOFSUMS
```

```
STR R4, [SP, #-4]! ; Αποθήκευση του R4 στη στοίβα
```

```
ADD R8, R0, R1 ; R8 = f + g
```

```
ADD R9, R2, R3 ; R9 = h + i
```

```
SUB R4, R8, R9 ; result = (f + g) - (h + i)
```

```
MOV R0, R4 ; Τοποθέτηση επιστρεφόμενης τιμής  
; στον R0
```

```
LDR R4, [SP], #4 ; Ανάκτηση του R4 από τη στοίβα
```

```
MOV PC, LR ; Επιστροφή στην καλούσα συνάρτηση
```



Αποθήκευση περιεχομένων αποθηκευμένων καταχωρητών μόνο στη στοίβα

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R2 = result
DIFFOFSUMS
  STR R4, [SP, #-4]! ; Αποθήκευση του R4 στη στοίβα
  ADD R8, R0, R1     ; R8 = f + g
  ADD R9, R2, R3     ; R9 = h + i
  SUB R4, R8, R9     ; result = (f + g) - (h + i)
  MOV R0, R4         ; Τοποθέτηση επιστρεφόμενης τιμής
                    ; στον R0

  LDR R4, [SP], #4   ; Ανάκτηση του R4 από τη στοίβα
  MOV PC, LR         ; Επιστροφή στην καλούσα συνάρτηση
```

Παρατηρήστε τη βελτιστοποίηση του κώδικα για
την επέκταση/συρρίκνωση της στοίβας



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <134>

Μη τερματική συνάρτηση (ή συνάρτηση/φύλλο)

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

<code>STR LR, [SP, #-4]!</code>	; Αποθήκευση του LR στη στοίβα
<code>BL PROC2</code>	; Κλήση άλλης συνάρτησης
<code>...</code>	
<code>LDR LR, [SP], #4</code>	; Ανάκτηση του LR από τη στοίβα
<code>jr \$ra</code>	; Επιστροφή στην καλούσα συνάρτηση



Μη τερματική συνάρτηση: Παράδειγμα

Κώδικας γλώσσας C

```
int f1(int a, int b) {
    int i, x;

    x = (a + b) * (a - b);

    for (i=0; i<a; i++)
        x = x + f2(b+i);

    return x;
}

int f2(int p) {
    int r;

    r = p + 5;

    return r + p;
}
```



Μη τερματική συνάρτηση: Παράδειγμα

Κώδικας γλώσσας C

```
int f1(int a, int b) {
    int i, x;
    x = (a + b) * (a - b);
    for (i=0; i<a; i++)
        x = x + f2(b+i);
    return x;
}

int f2(int p) {
    int r;
    r = p + 5;
    return r + p;
}
```

Κώδικας συμβ/κής γλώσσας της ARM

```
; R0=a, R1=b, R4=i, R5=x
F1
    PUSH {R4, R5, LR}
    ADD R5, R0, R1
    SUB R12, R0, R1
    MUL R5, R5, R12
    MOV R4, #0
FOR
    CMP R4, R0
    BGE RETURN
    PUSH {R0, R1}
    ADD R0, R1, R4
    BL F2
    ADD R5, R5, R0
    POP {R0, R1}
    ADD R4, R4, #1
    B FOR
RETURN
    MOV R0, R5
    POP {R4, R5, LR}
    MOV PC, LR

; R0=p, R4=r
F2
    PUSH {R4}
    ADD R4, R0, #5
    ADD R0, R4, R0
    POP {R4}
    MOV PC, LR
```



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτότυπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <137>

Μη τερματική συνάρτηση: Παράδειγμα

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
; R0=a, R1=b, R4=i, R5=x
```

```
F1
```

```
    PUSH {R4, R5, LR} ; Αποθήκευση  
                          ; καταχωρητών
```

```
    ADD  R5, R0, R1 ; x = (a+b)  
    SUB  R12, R0, R1 ; temp = (a-b)  
    MUL  R5, R5, R12 ; x = x*temp  
    MOV  R4, #0      ; i = 0
```

```
FOR
```

```
    CMP  R4, R0      ; i < a?  
    BGE  RETURN     ; Όχι: τερματισμός  
                          ; βρόχου
```

```
    PUSH {R0, R1}   ; Αποθήκευση  
                          ; καταχωρητών
```

```
    ADD  R0, R1, R4 ; Το όρισμα της f2 είναι b+i  
    BL   F2        ; Κλήση f2(b+i)  
    ADD  R5, R5, R0 ; x = x+f2(b+i)  
    POP  {R0, R1}  ; Ανάκτηση καταχωρητών
```

```
                          ; από τη στοίβα
```

```
    ADD  R4, R4, #1 ; i++  
    B    FOR       ; Επανάληψη βρόχου
```

```
RETURN
```

```
    MOV  R0, R5     ; Η επιστρεφόμενη τιμή της f1  
                          ; είναι το x
```

```
    POP  {R4, R5, LR} ; Ανάκτηση καταχωρητών  
                          ; από τη στοίβα
```

```
    MOV  PC, LR    ; Επιστροφή
```

```
; R0=p, R4=r
```

```
F2
```

```
    PUSH {R4}      ; Αποθήκευση  
                          ; καταχωρητών
```

```
    ADD  R4, R0, #5 ; r = p + 5
```

```
    ADD  R0, R4, R0 ; Επιστροφή  
                          ; του r + p
```

```
    POP  {R4}      ; Ανάκτηση  
                          ; καταχωρητών
```

```
    MOV  PC, LR    ; Επιστροφή
```

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

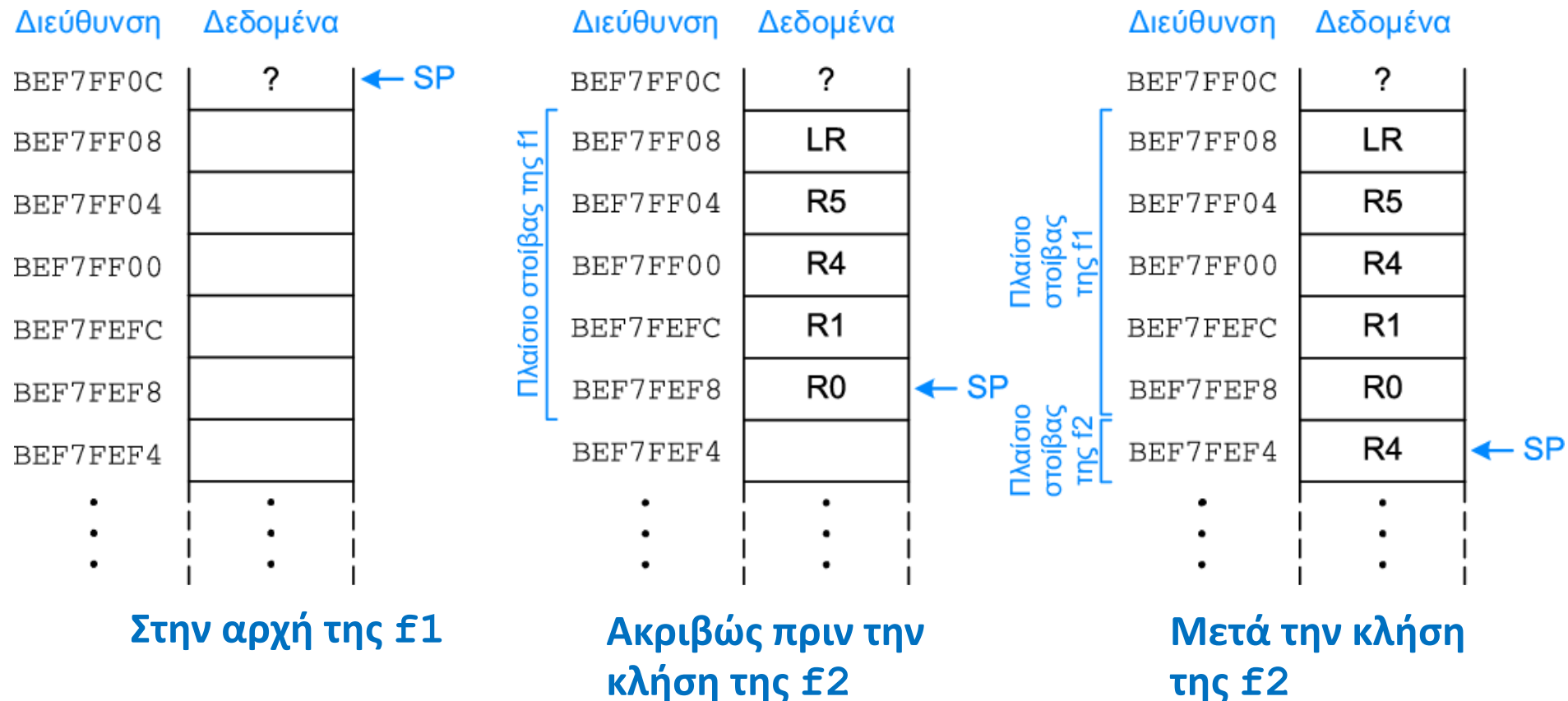
© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <138>



Η στοίβα κατά τη διάρκεια μιας μη τερματικής συνάρτησης



Κλήση αναδρομικής συνάρτησης

Κώδικας γλώσσας C

```
int factorial(int n) {  
    if (n <= 1)  
        return 1;  
    else  
        return (n * factorial(n-1));  
}
```



Κλήση αναδρομικής συνάρτησης

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
0x94 FACTORIAL STR R0, [SP, #-4]! ; Αποθήκευση του R0 στη στοίβα
0x98 STR LR, [SP, #-4]! ; Αποθήκευση του LR στη στοίβα
0x9C CMP R0, #2 ; Ενεργοποίηση των σημαιών με
; βάση το R0 - 2
0xA0 BHS ELSE ; if (r0>=2) διακλάδωση
; στο else
0xA4 MOV R0, #1 ; Διαφορετικά, επιστροφή του 1
0xA8 ADD SP, SP, #8 ; Επαναφορά του SP
0xAC MOV PC, LR ; Επιστροφή
0xB0 ELSE SUB R0, R0, #1 ; n = n - 1
0xB4 BL FACTORIAL ; Αναδρομική κλήση
0xB8 LDR LR, [SP], #4 ; Ανάκτηση του LR
0xBC LDR R1, [SP], #4 ; Ανάκτηση και τοποθέτηση του
; R0 (n) στον R1
0xC0 MUL R0, R1, R0 ; R0 = n*factorial(n-1)
0xC4 MOV PC, LR ; Επιστροφή
```



Κλήση αναδρομικής συνάρτησης

Κώδικας γλώσσας C

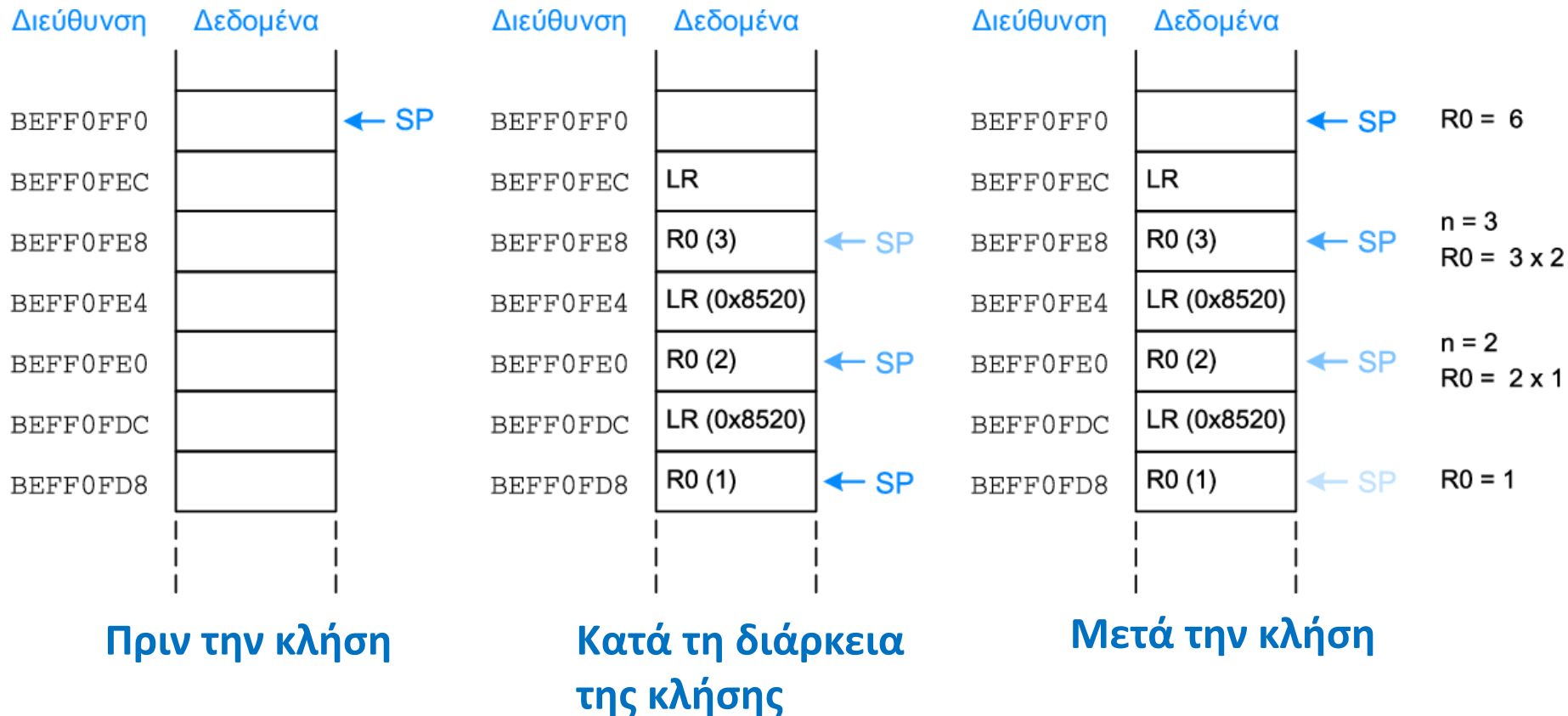
```
int factorial(int n) {  
    if (n <= 1)  
        return 1;  
  
    else  
        return (n * factorial(n-1));  
}
```

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
0x94 FACTORIAL    STR R0, [SP, #-4]!  
0x98             STR LR, [SP, #-4]!  
0x9C             CMP R0, #2  
0xA0             BHS ELSE  
0xA4             MOV R0, #1  
0xA8             ADD SP, SP, #8  
0xAC             MOV PC, LR  
0xB0 ELSE        SUB R0, R0, #1  
0xB4             BL FACTORIAL  
0xB8             LDR LR, [SP], #4  
0xBC             LDR R1, [SP], #4  
0xC0             MUL R0, R1, R0  
0xC4             MOV PC, LR
```



Η στοίβα κατά τη διάρκεια μιας αναδρομικής κλήσης



Κλήσεις συναρτήσεων: Σύνοψη

- **Καλούσα συνάρτηση**

- Τοποθετεί ορίσματα στους R0–R3
- Αποθηκεύει περιεχόμενα τυχόν απαιτούμενων καταχωρητών (LR, ενδεχομένως R0–R3, R8–R12)
- Καλεί τη συνάρτηση: BL CALLEE
- Ανακτά τους καταχωρητές
- Ψάχνει για το αποτέλεσμα στον R0

- **Καλούμενη συνάρτηση**

- Αποθηκεύει καταχωρητές που μπορεί να «πειραχτούν» (R4–R7)
- Εκτελεί τις εντολές της συνάρτησης
- Τοποθετεί το αποτέλεσμα στον R0
- Ανακτά τους καταχωρητές
- Επιστρέφει: MOV PC, LR



Πώς κωδικοποιούμε εντολές;



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <145>

Πώς κωδικοποιούμε εντολές;

- **Σχεδιαστική αρχή 1: Η κανονικότητα ενισχύει την απλότητα στη σχεδίαση**
 - Δεδομένα των 32 bit, εντολές των 32 bit
 - Για λόγους απλότητας στη σχεδίαση, θα προτιμούσαμε μία μόνο μορφή εντολών αλλά...



Πώς κωδικοποιούμε εντολές;

- **Σχεδιαστική αρχή 1: Η κανονικότητα ενισχύει την απλότητα στη σχεδίαση**
 - Δεδομένα των 32 bit, εντολές των 32 bit
 - Για λόγους απλότητας στη σχεδίαση, θα προτιμούσαμε μία μόνο μορφή εντολών αλλά...
 - ...οι εντολές έχουν διαφορετικές ανάγκες



Σχεδιαστική αρχή 4

Η καλή σχεδίαση απαιτεί και καλούς συμβιβασμούς

- Οι πολλές μορφές εντολών επιτρέπουν ευελιξία
 - ADD, SUB: Χρησιμοποιούν 3 καταχωρητές-τελεστέους
 - LDR, STR: Χρησιμοποιούν 2 καταχωρητές-τελεστέους και μια σταθερά (άμεσο τελεστέο)
- Το πλήθος των μορφών εντολών διατηρείται μικρό
 - Συμμόρφωση με τις σχεδιαστικές αρχές 1 και 3
(Η κανονικότητα ενισχύει την απλότητα στη σχεδίαση και Το μικρότερο μέγεθος συνεπάγεται πιο γρήγορη εκτέλεση)



Γλώσσα μηχανής

- **Δυαδική αναπαράσταση των εντολών**
- Οι υπολογιστές κατανοούν μόνο τις τιμές **1** και **0**
- **Εντολές των 32 bit**
 - Η απλότητα ευνοεί την κανονικότητα: Δεδομένα και εντολές των 32 bit
- **3 μορφές εντολών:**
 - Επεξεργασίας δεδομένων
 - Μνήμης
 - Διακλάδωσης



Μορφές εντολών

- Επεξεργασίας δεδομένων
- Μνήμης
- Διακλάδωσης



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <150>

Μορφή εντολής επεξεργασίας δεδομένων

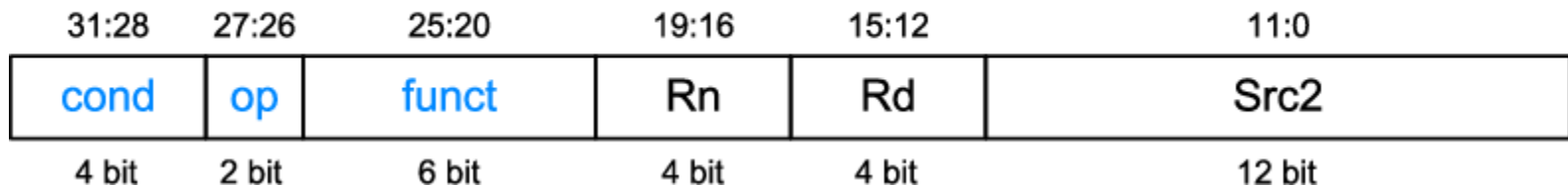
- **Τελεστές:**

- **Rn:** 1ος καταχωρητής προέλευσης
- **Src2:** 2ος καταχωρητής (ή άμεσος τελεστέος) προέλευσης
- **Rd:** Καταχωρητής προορισμού

- **Πεδία ελέγχου:**

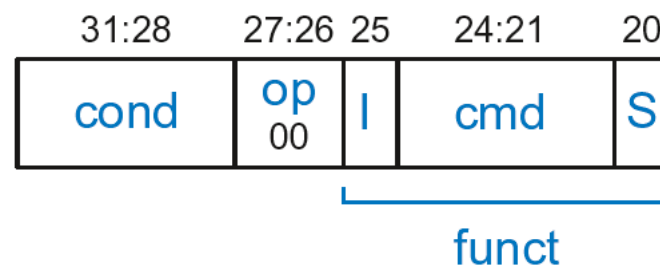
- **cond:** Καθορίζει την εκτέλεση υπό συνθήκη
- **op:** *operation code* (κωδικός πράξης) ή *opcode*
- **funct:** η λειτουργία/πράξη προς εκτέλεση

Επεξεργασία δεδομένων



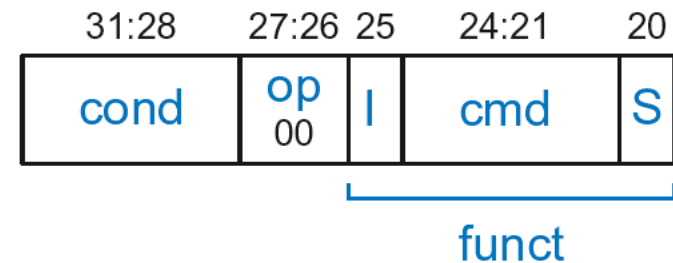
Πεδία ελέγχου επεξεργασίας δεδομένων

- **op** = **00**₂ για εντολές επεξεργασίας δεδομένων (data-processing, DP)
- Το πεδίο **funct** αποτελείται από τα υποπεδία **cmd**, **I** και **S**



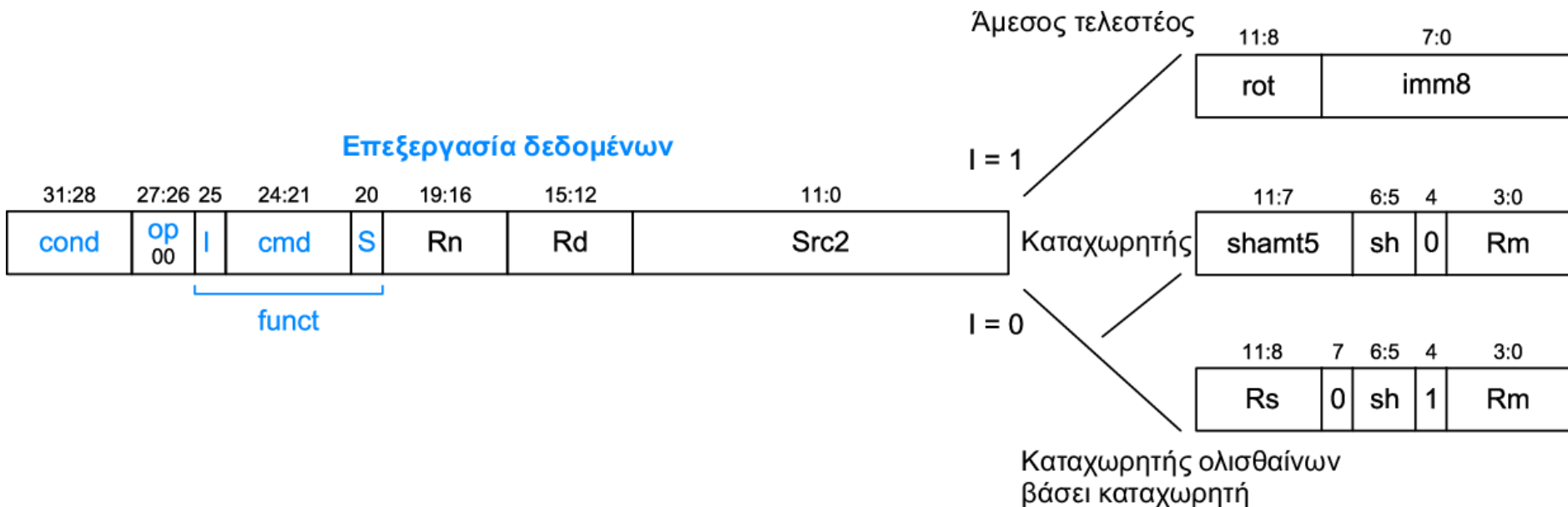
Πεδία ελέγχου επεξεργασίας δεδομένων

- **op** = 00_2 για εντολές επεξεργασίας δεδομένων (data-processing, DP)
- Το πεδίο **funct** αποτελείται από τα υποπεδία **cmd**, **I** και **S**
 - **cmd**: Καθορίζει τη συγκεκριμένη εντολή επεξεργασίας δεδομένων. Π.χ.
 - **cmd** = 0100_2 για την ADD
 - **cmd** = 0010_2 για τη SUB
 - **I** (bit)
 - **I** = 0: Το Src2 είναι καταχωρητής
 - **I** = 1: Το Src2 είναι άμεσος τελεστέος
 - **S** (bit): 1 αν η εντολή ενεργοποιεί σημαίες συνθήκης
 - **S** = 0: SUB R0, R5, R7
 - **S** = 1: ADDS R8, R2, R4 ή CMP R3, #10



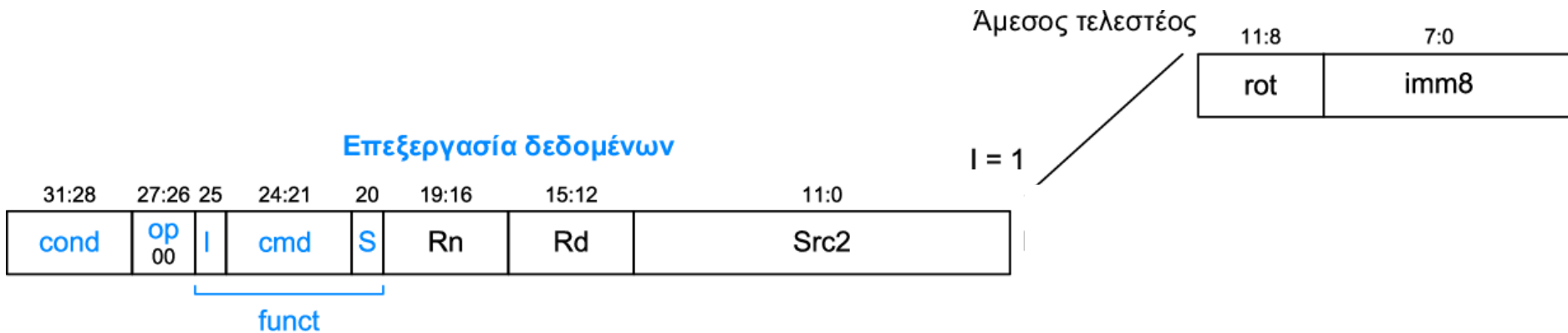
Εντολές επεξεργασίας δεδομένων: *Src2*

- Το *Src2* μπορεί να είναι:
 - Άμεσος τελεστής
 - Καταχωρητής
 - Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει καταχωρητή



Εντολές επεξεργασίας δεδομένων: *Src2*

- Το *Src2* μπορεί να είναι:
 - Άμεσος τελεστής
 - Καταχωρητής
 - Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει καταχωρητή



Το *Src2* ως άμεσος τελεστέος

- Ο άμεσος τελεστέος κωδικοποιείται ως:
 - *imm8*: μη προσημασμένος άμεσος τελεστέος των 8 bit
 - *rot*: τομή περιστροφής (4 bit)
- Η σταθερά των 32 bit είναι: *imm8* ROR (*rot* × 2)

Άμεσος τελεστέος

11:8 7:0

rot imm8

I = 1

Επεξεργασία δεδομένων

31:28 27:26 25 24:21 20 19:16 15:12 11:0

cond op I cmd S Rn Rd Src2

funct



Το *Src2* ως άμεσος τελεστέος

- Ο άμεσος τελεστέος κωδικοποιείται ως:
 - *imm8*: μη προσημασμένος άμεσος τελεστέος των 8 bit
 - *rot*: τομή περιστροφής (4 bit)
- Η σταθερά των 32 bit είναι: *imm8 ROR (rot × 2)*
- Παράδειγμα: *imm8* = abcdefgh

<i>rot</i>	Σταθερά (32 bit)
0000	0000 0000 0000 0000 0000 0000 abcd efgh
0001	gh00 0000 0000 0000 0000 0000 00ab cdef
...	...
1111	0000 0000 0000 0000 0000 00ab cdef gh00



Το *Src2* ως άμεσος τελεστέος

- Ο άμεσος τελεστέος κωδικοποιείται ως:
 - *imm8*: μη προσημασμένος άμεσος τελεστέος των 8 bit
 - *rot*: τομή περιστροφής (4 bit)
- Η σταθερά των 32 bit είναι: *imm8 ROR (rot × 2)*
- Παράδειγμα: *imm8* = abcdefgh

ROR κατά $X = \text{ROL κατά } (32-X)$
Παρ: ROR κατά 30 = ROL κατά 2

<i>rot</i>	Σταθερά (32 bit)
0000	0000 0000 0000 0000 0000 0000 abcd efgh
0001	gh00 0000 0000 0000 0000 0000 00ab cdef
...	...
1111	0000 0000 0000 0000 0000 00ab cdef gh00



Εντολή DP με άμεσο τελεστέο *Src2*

```
ADD R0, R1, #42
```

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0100_2 (4) για την εντολή ADD
- Το **Src2** είναι άμεσος τελεστέος, άρα $I = 1$
- **Rd** = 0, **Rn** = 1
- **imm8** = 42, **rot** = 0



Εντολή DP με άμεσο τελεστέο *Src2*

ADD R0, R1, #42

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0100_2 (4) για την εντολή ADD
- Το **Src2** είναι άμεσος τελεστέος, άρα **I** = 1
- **Rd** = 0, **Rn** = 1
- **imm8** = 42, **rot** = 0

Τιμές πεδίων

31:28	27:26	25	24:21	20	19:16	15:12	11:8	7:0	
1110_2	00_2	1	0100_2	0	1	0	0	42	
cond	op	I	cmd	S	Rn	Rd	shamt5	sh	Rm
1110	00	1	0100	0	0001	0000	0000	00101010	



Εντολή DP με άμεσο τελεστέο *Src2*

ADD R0, R1, #42

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0100_2 (4) για την εντολή ADD
- Το **Src2** είναι άμεσος τελεστέος, άρα **I** = 1
- **Rd** = 0, **Rn** = 1
- **imm8** = 42, **rot** = 0

Τιμές πεδίων

31:28	27:26	25	24:21	20	19:16	15:12	11:8	7:0	
1110_2	00_2	1	0100_2	0	1	0	0	42	
cond	op	I	cmd	S	Rn	Rd	shamt5	sh	Rm
1110	00	1	0100	0	0001	0000	0000	00101010	

0xE281002A

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <161>



Εντολή DP με άμεσο τελεστέο *Src2*

SUB R2, R3, #0xFF0

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0010_2 (2) για την εντολή SUB
- Το **Src2** είναι άμεσος τελεστέος, άρα **I** = 1
- **Rd** = 2, **Rn** = 3
- **imm8** = 0xFF
- Το **imm8** πρέπει να περιστραφεί προς τα δεξιά κατά 28 για να παραχθεί η τιμή 0xFF0, άρα **rot** = 14



Εντολή DP με άμεσο τελεστέο *Src2*

SUB R2, R3, #0xFF0

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0010_2 (2) για την εντολή SUB
- Το **Src2** είναι άμεσος τελεστέος, άρα **I** = 1 **ROR κατά 28 =**
ROL κατά (32-28) = 4
- **Rd** = 2, **Rn** = 3
- **imm8** = 0xFF
- Το **imm8** πρέπει να περιστραφεί προς τα δεξιά κατά 28 για να παραχθεί η τιμή 0xFF0, άρα **rot** = 14



Εντολή DP με άμεσο τελεστέο *Src2*

SUB R2, R3, #0xFF0

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0010_2 (2) για την εντολή SUB
- Το **Src2** είναι άμεσος τελεστέος, άρα **I** = 1 **ROR κατά 28 =**
ROR κατά 28 =
ROL κατά (32-28) = 4
- **Rd** = 2, **Rn** = 3
- **imm8** = 0xFF
- Το **imm8** πρέπει να περιστραφεί προς τα δεξιά κατά 28 για να παραχθεί η τιμή 0xFF0, άρα **rot** = 14

Τιμές πεδίων

31:28	27:26	25	24:21	20	19:16	15:12	11:8	7:0
1110_2	00_2	1	0010_2	0	3	2	14	255
cond	op	I	cmd	S	Rn	Rd	rot	imm8
1110	00	1	0010	0	0011	0010	1110	11111111

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <164>



Εντολή DP με άμεσο τελεστέο *Src2*

SUB R2, R3, #0xFF0

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0010_2 (2) για την εντολή SUB
- Το **Src2** είναι άμεσος τελεστέος, άρα **I** = 1 **ROR κατά 28 =**
ROL κατά (32-28) = 4
- **Rd** = 2, **Rn** = 3
- **imm8** = 0xFF
- Το **imm8** πρέπει να περιστραφεί προς τα δεξιά κατά 28 για να παραχθεί η τιμή 0xFF0, άρα **rot** = 14

Τιμές πεδίων

31:28	27:26	25	24:21	20	19:16	15:12	11:8	7:0
1110_2	00_2	1	0010_2	0	3	2	14	255
cond	op	I	cmd	S	Rn	Rd	rot	imm8
1110	00	1	0010	0	0011	0010	1110	11111111

0xE2432EFF

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

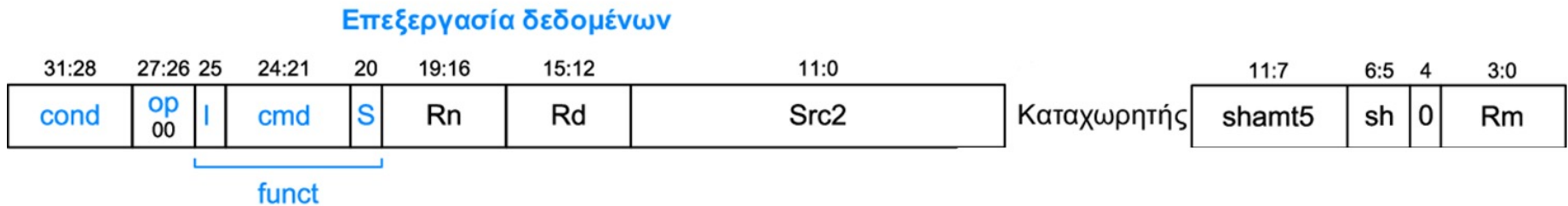
© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <165>



Εντολή DP με καταχωρητή Src2

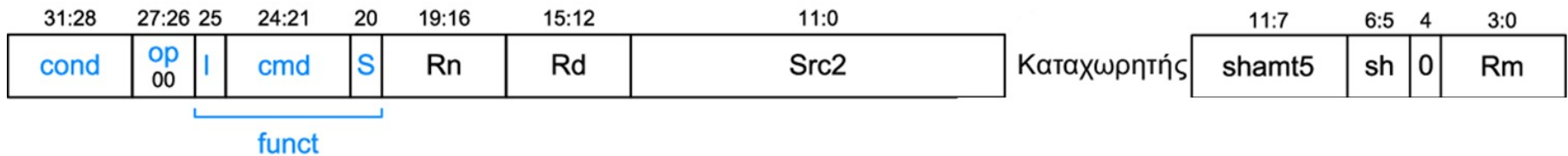
- Το Src2 μπορεί να είναι:
 - Άμεσος τελεστέος
 - **Καταχωρητής**
 - Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει καταχωρητή



Εντολή DP με καταχωρητή Src2

- **Rm:** Ο δεύτερος τελεστέος προέλευσης
- **shamt5:** Η ποσότητα ολίσθησης του Rm
- **sh:** Ο τύπος ολίσθησης (>>, <<, >>>, ROR)

Επεξεργασία δεδομένων

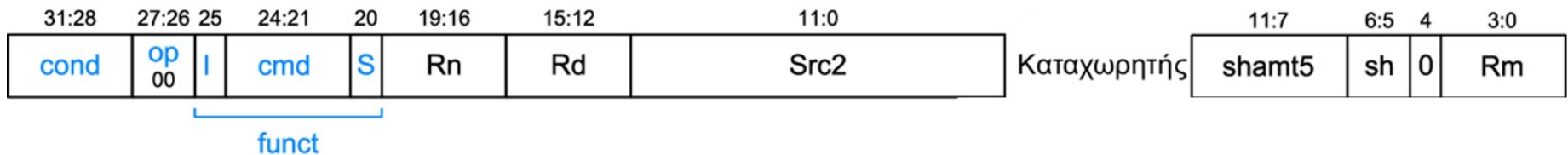


Εντολή DP με καταχωρητή Src2

- **Rm:** Ο δεύτερος τελεστέος προέλευσης
- **shamt5:** Η ποσότητα ολίσθησης του Rm
- **sh:** Ο τύπος ολίσθησης (>>, <<, >>>, ROR)

Πρώτα θα εξετάσουμε μη ολισθαίνουσες εκδοχές του Rm

Επεξεργασία δεδομένων



Εντολή DP με καταχωρητή *Src2*

ADD R5, R6, R7

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0100_2 (4) για την εντολή ADD
- Το **Src2** είναι καταχωρητής, άρα **I** = 0
- **Rd** = 5, **Rn** = 6, **Rm** = 7
- **shamt** = 0, **sh** = 0



Εντολή DP με καταχωρητή *Src2*

ADD R5, R6, R7

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0100_2 (4) για την εντολή ADD
- Το **Src2** είναι καταχωρητής, άρα **I** = 0
- **Rd** = 5, **Rn** = 6, **Rm** = 7
- **shamt** = 0, **sh** = 0

Τιμές πεδίων

31:28	27:26	25	24:21	20	19:16	15:12	11:7	6:5	4	3:0
1110 ₂	00 ₂	0	0100 ₂	0	6	5	0	0	0	7
cond	op	I	cmd	S	Rn	Rd	shamt5	sh		Rm
1110	00	0	0100	0	0110	0101	00000	00	0	0111



Εντολή DP με καταχωρητή *Src2*

ADD R5, R6, R7

- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0100_2 (4) για την εντολή ADD
- Το **Src2** είναι καταχωρητής, άρα **I** = 0
- **Rd** = 5, **Rn** = 6, **Rm** = 7
- **shamt** = 0, **sh** = 0

Τιμές πεδίων

31:28	27:26	25	24:21	20	19:16	15:12	11:7	6:5	4	3:0
1110 ₂	00 ₂	0	0100 ₂	0	6	5	0	0	0	7
cond	op	I	cmd	S	Rn	Rd	shamt5	sh		Rm
1110	00	0	0100	0	0110	0101	00000	00	0	0111

0xE0865007

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <171>



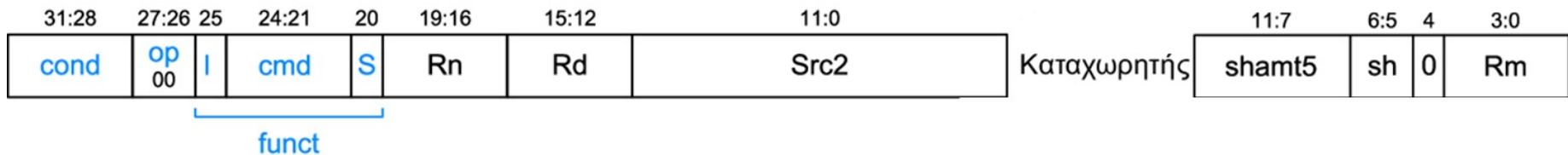
Εντολή DP με καταχωρητή Src2

- **Rm:** Ο δεύτερος τελεστέος προέλευσης
- **shamt5:** Η ποσότητα ολίσθησης του Rm
- **sh:** Ο τύπος ολίσθησης

Τύπος ολίσθησης	sh
LSL	00 ₂
LSR	01 ₂
ASR	10 ₂
ROR	11 ₂

Τώρα θα εξετάσουμε τις ολισθαίνουσες εκδοχές

Επεξεργασία δεδομένων

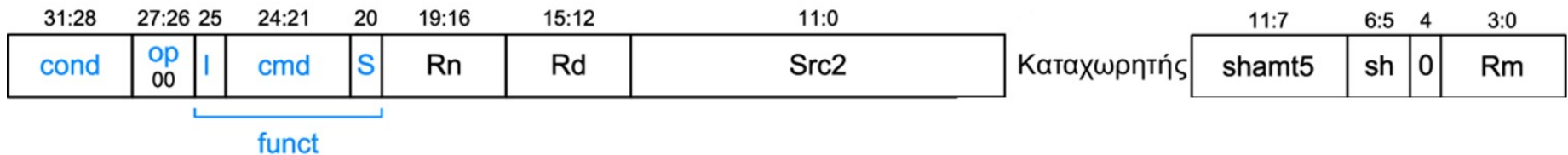


Εντολή DP με καταχωρητή Src2

ORR R9, R5, R3, LSR #2

- **Πράξη:** $R9 = R5 \text{ OR } (R3 \gg 2)$
- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 1100_2 (12) για την εντολή ORR
- Το **Src2** είναι καταχωρητής, άρα $I = 0$
- **Rd** = 9, **Rn** = 5, **Rm** = 3
- **shamt5** = 2, **sh** = 01_2 (LSR)

Επεξεργασία δεδομένων



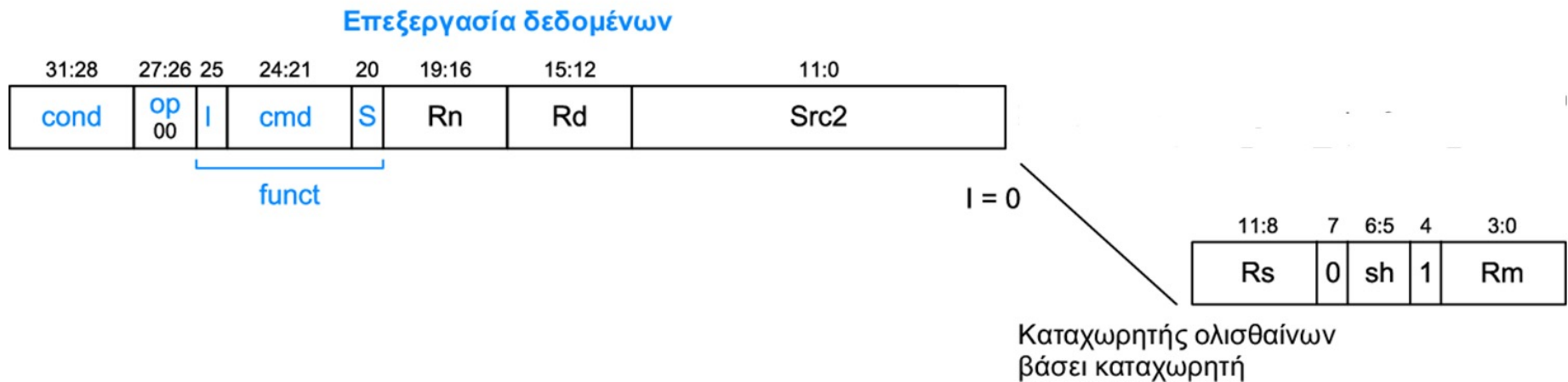
1110 00 0 1100 0 0101 1001 00010 01 0 0011

0xE1859123



Εντολή DP με καταχωρητή ολισθαίνων βάσει καταχωρητή (*Src2*)

- Το *Src2* μπορεί να είναι:
 - Άμεσος τελεστέος
 - Καταχωρητής
 - **Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει καταχωρητή**

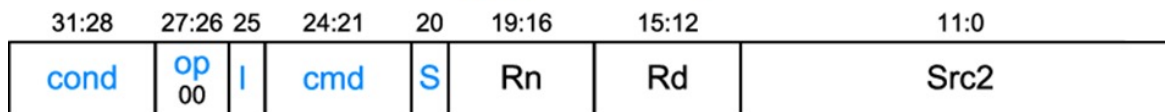


Εντολή DP με καταχωρητή ολισθαίνων βάσει καταχωρητή (*Src2*)

EOR R8, R9, R10, ROR R12

- **Πράξη:** R8 = R9 XOR (R10 ROR R12)
- **cond** = 1110₂ (14) για συνθήκη χωρίς εκτέλεση
- **op** = 00₂ (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 0001₂ (1) για την εντολή EOR
- Το **Src2** είναι καταχωρητής, άρα **I** = 0
- **Rd** = 8, **Rn** = 9, **Rm** = 10, **Rs** = 12
- **sh** = 11₂ (ROR)

Επεξεργασία δεδομένων

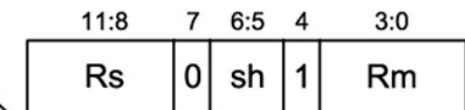


funct

1110 00 0 0001 0 1001 1000 1100 0 11 1 1010

0xE0298C7A

I = 0



Καταχωρητής ολισθαίνων
βάσει καταχωρητή

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <175>



Κωδικοποίηση εντολών ολίσθησης

Τύπος ολίσθησης	<i>sh</i>
LSL	00 ₂
LSR	01 ₂
ASR	10 ₂
ROR	11 ₂

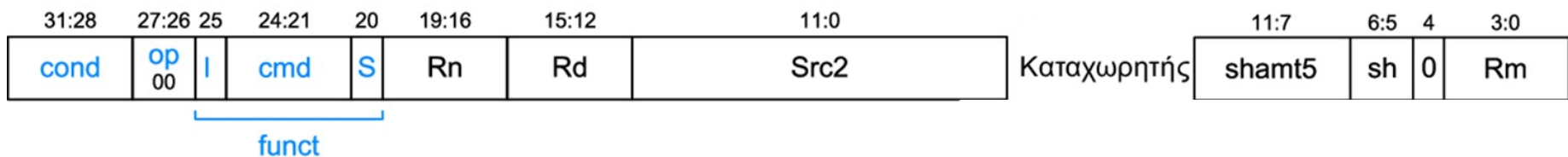


Εντολές ολίσθησης: Άμεσος τελεστής *shamt*

ROR R1, R2, #23

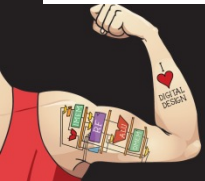
- **Πράξη:** $R1 = R2 \text{ ROR } 23$
- **cond** = 1110_2 (14) για συνθήκη χωρίς εκτέλεση
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 1101_2 (13) για όλες τις ολισθήσεις (LSL, LSR, ASR και ROR)
- Το **Src2** είναι καταχωρητής ολισθαίνων βάσει άμεσου τελεστού, άρα $I = 0$
- **Rd** = 1, **Rn** = 0, **Rm** = 2
- **shamt5** = 23, **sh** = 11_2 (ROR)

Επεξεργασία δεδομένων



1110 00 0 1101 0 0000 0001 10111 11 0 0010

0xE1A01BE2



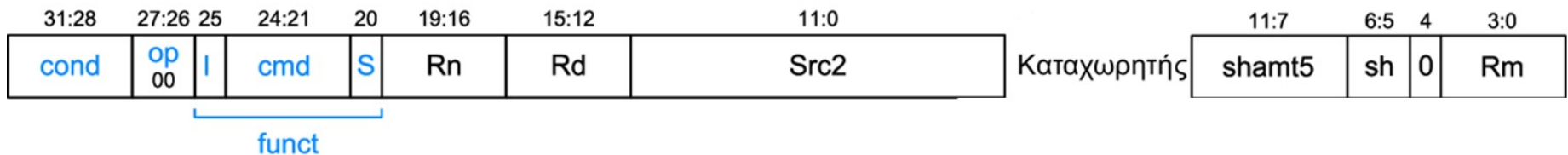
Εντολές ολίσθησης: Άμεσος τελεστής *shamt*

ROR R1, R2, #23

- **Πράξη:** R1 = R2 ROR 23
- **cond** = 1110₂ (14) για συνθήκη χωρίς εκτέλεση
- **op** = 00₂ (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 1101₂ (13) για όλες τις ολισθήσεις (LSL, LSR, ASR και ROR)
- Το **Src2** είναι καταχωρητής ολισθαίνων βάσει άμεσου τελεστού, άρα **I** = 0
- **Rd** = 1, **Rn** = 0, **Rm** = 2
- **shamt5** = 23, **sh** = 11₂ (ROR)

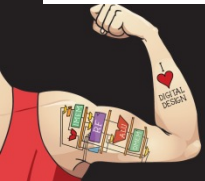
Χρησιμοποιεί κωδικοποίηση καταχωρητή (ολισθαίνοντος βάσει άμεσου τελεστού) για το **Src2**

Επεξεργασία δεδομένων



1110 00 0 1101 0 0000 0001 10111 11 0 0010

0xE1A01BE2

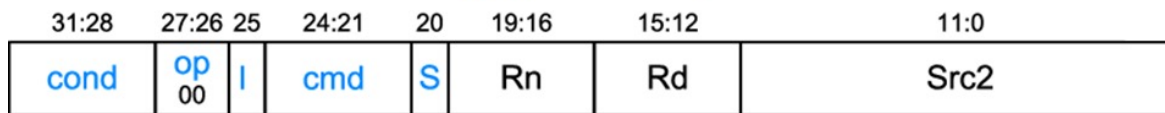


Εντολές ολίσθησης: Καταχωρητής *shamt*

ASR R5, R6, R10

- **Πράξη:** $R5 = R6 \ggg R10_{7:0}$
- **cond** = 1110_2 (14) για συνθήκη χωρίς εκτέλεση
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 1101_2 (13) για όλες τις ολισθήσεις (LSL, LSR, ASR, and ROR)
- Το **Src2** είναι καταχωρητής, άρα $I = 0$
- **Rd** = 5, **Rn** = 0, **Rm** = 6, **Rs** = 10
- **sh** = 10_2 (ASR)

Επεξεργασία δεδομένων

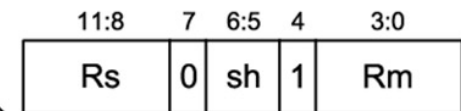


funct

1110 00 0 1101 0 0000 0101 1010 0 10 1 0110

0xE1A05A56

$I = 0$



Καταχωρητής ολισθαίνων
βάσει καταχωρητή



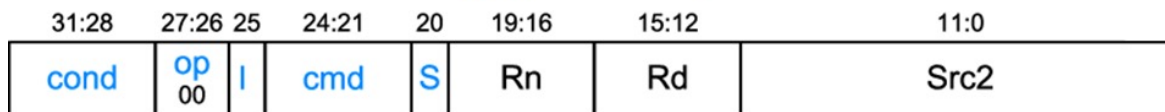
Εντολές ολίσθησης: Καταχωρητής shamt

ASR R5, R6, R10

- **Πράξη:** $R5 = R6 \ggg R10_{7:0}$
- **cond** = 1110_2 (14) για συνθήκη χωρίς εκτέλεση
- **op** = 00_2 (0) για εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **cmd** = 1101_2 (13) για όλες τις ολισθήσεις (LSL, LSR, ASR, and ROR)
- Το **Src2** είναι καταχωρητής, άρα $I = 0$
- **Rd** = 5, **Rn** = 0, **Rm** = 6, **Rs** = 10
- **sh** = 10_2 (ASR)

Χρησιμοποιεί κωδικοποίηση καταχωρητή ολισθαίνοντος βάσει καταχωρητή για το Src2

Επεξεργασία δεδομένων

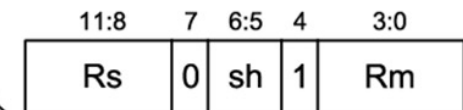


funct

1110 00 0 1101 0 0000 0101 1010 0 10 1 0110

0xE1A05A56

I = 0



Καταχωρητής ολισθαίνων
βάσει καταχωρητή

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

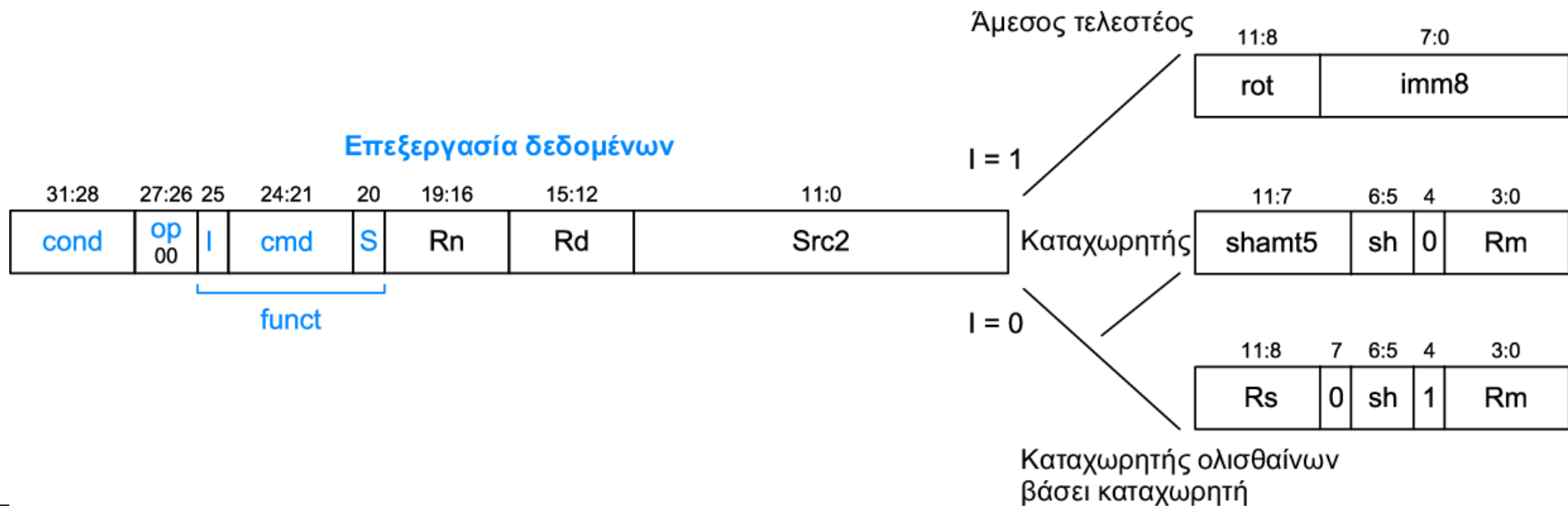
© Πρωτότυπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <180>



Επανάληψη: Μορφή επεξεργασίας δεδομένων

- Το *Src2* μπορεί να είναι:
 - Άμεσος τελεστής
 - Καταχωρητής
 - Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει καταχωρητή



Μορφές εντολών

- Επεξεργασίας δεδομένων
- **Μνήμης**
- Διακλάδωσης



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <182>

Μορφή εντολής μνήμης

Κωδικοποιεί: LDR, STR, LDRB, STRB

- *op* = 01_2
- *Rn* = καταχωρητής βάσης
- *Rd* = προορισμός (φόρτωση), προέλευση (αποθήκευση)
- *Src2* = σχετική απόσταση
- *funct* = 6 bit ελέγχου



Σχετική απόσταση: Επιλογές

Θυμηθείτε: διεύθυνση = διεύθυνση βάσης + σχετική απόσταση

Παράδειγμα: `LDR R1, [R2, #4]`

Διεύθυνση βάσης = R2, σχετική απόσταση = 4

Διεύθυνση = (R2 + 4)

- Η διεύθυνση βάσης είναι αποθηκευμένη πάντα σε καταχωρητή
- Η σχετική απόσταση μπορεί να είναι:
 - άμεσος τελεστέος
 - καταχωρητής ή
 - προσαρμοσμένος (ολισθαίνων) καταχωρητής



Παραδείγματα σχετικής απόστασης

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM	Διεύθυνση μνήμης
LDR R0, [R3, #4]	R3 + 4
LDR R0, [R5, #-16]	R5 - 16
LDR R1, [R6, R7]	R6 + R7
LDR R2, [R8, -R9]	R8 - R9
LDR R3, [R10, R11, LSL #2]	R10 + (R11 << 2)
LDR R4, [R1, -R12, ASR #4]	R1 - (R12 >>> 4)
LDR R0, [R9]	R9



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

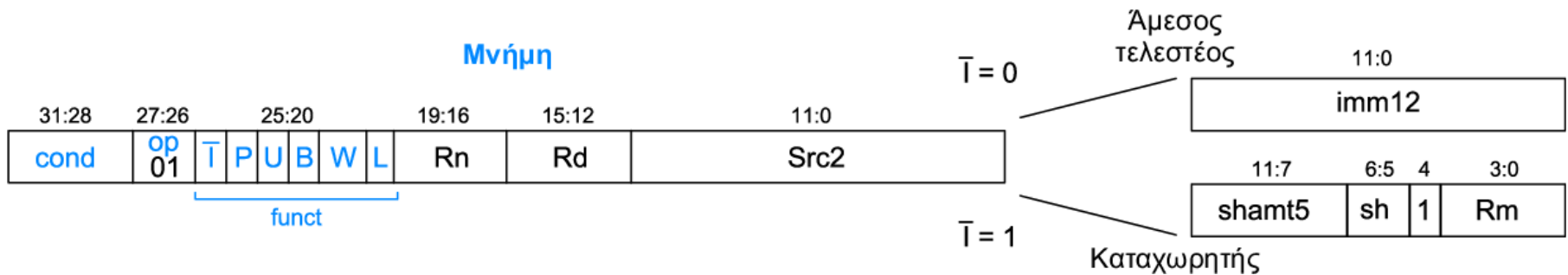
© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <185>

Μορφή εντολής μνήμης

Κωδικοποιεί: LDR, STR, LDRB, STRB

- *op* = 01_2
- *Rn* = καταχωρητής βάσης
- *Rd* = προορισμός (φόρτωση), προέλευση (αποθήκευση)
- *Src2* = **σχετική απόσταση: καταχωρητής (προαιρετικά ολισθαίνων) ή άμεσος τελεστής**
- *funct* = 6 bit ελέγχου



Τρόποι διευθυνσιοδότησης

Τρόπος	Διεύθυνση	Ενημέρωση καταχωρητή βάσης
Σχετική απόσταση	Καταχωρητής βάσης ± σχετική απόσταση	Χωρίς μεταβολή
Προ-αριθμο-δεικτοδότηση	Καταχωρητής βάσης ± σχετική απόσταση	Καταχωρητής βάσης ± σχετική απόσταση
Μετα-αριθμο-δεικτοδότηση	Καταχωρητής βάσης	Καταχωρητής βάσης ± σχετική απόσταση

Παραδείγματα

- **Σχετική απόσταση:** `LDR R1, [R2, #4]` ; R1 = mem[R2+4]
- **Προ-αριθμο-δεικτοδότηση :** `LDR R3, [R5, #16]!` ; R3 = mem[R5+16]
; R5 = R5 + 16
- **Μετα-αριθμο-δεικτοδότηση:** `LDR R8, [R1], #8` ; R8 = mem[R1]
; R1 = R1 + 8

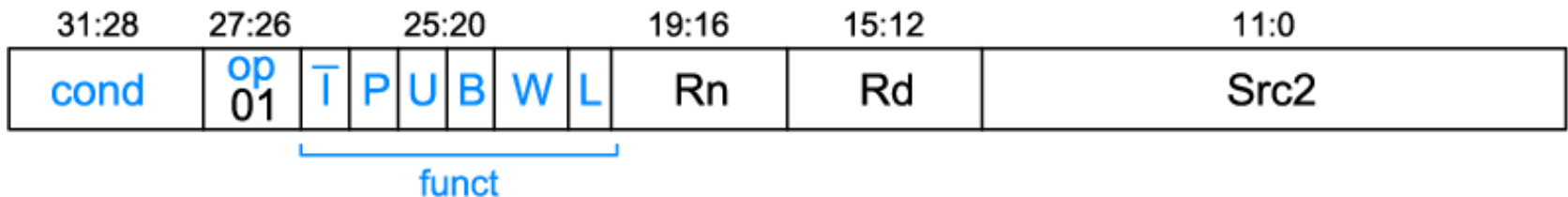


Μορφή εντολής μνήμης

- **funct:**

- \bar{I} : immediate (άμεσος)
- P : προ-αριθμοδεικτοδότηση
- U : add (πρόσθεση)
- B : byte
- W : writeback (ετεροχρονισμένη εγγραφή)
- L : load (φόρτωση)

Μνήμη



Μορφή εντολής μνήμης: Κωδικοποιήσεις του *funct*

Τύπος πράξης

<i>L</i>	<i>B</i>	Εντολή
0	0	STR
0	1	STRB
1	0	LDR
1	1	LDRB



Μορφή εντολής μνήμης: Κωδικοποιήσεις του *funct*

Τύπος πράξης

<i>L</i>	<i>B</i>	Εντολή
0	0	STR
0	1	STRB
1	0	LDR
1	1	LDRB

Τρόπος διευθυνσιοδότησης

<i>P</i>	<i>W</i>	Τρόπος διευθυνσιοδότησης
0	1	Δεν υποστηρίζεται
0	0	Μετα-αριθμοδεικτοδότηση
1	0	Σχετική απόσταση
1	1	Προ-αριθμοδεικτοδότηση



Μορφή εντολής μνήμης: Κωδικοποιήσεις του *funct*

Τύπος πράξης

<i>L</i>	<i>B</i>	Εντολή
0	0	STR
0	1	STRB
1	0	LDR
1	1	LDRB

Τρόπος διευθυνσιοδότησης

<i>P</i>	<i>W</i>	Τρόπος διευθυνσιοδότησης
0	1	Δεν υποστηρίζεται
0	0	Μετα-αριθμοδεικτοδότηση
1	0	Σχετική απόσταση
1	1	Προ-αριθμοδεικτοδότηση

Σχετική απόσταση καταχωρητή/άμεσου τελεστέου για πρόσθεση/αφαίρεση

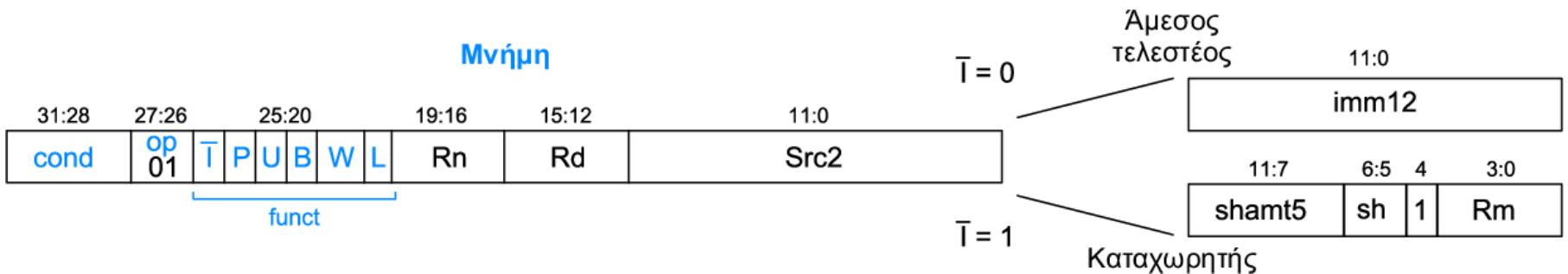
Τιμή	<i>I</i>	<i>U</i>
0	Σχετική απόσταση άμεσου τελεστέου στο <i>Src2</i>	Αφαίρεση σχετικής απόστασης από τη βάση
1	Σχετική απόσταση καταχωρητή στο <i>Src2</i>	Πρόσθεση σχετικής απόστασης στη βάση



Μορφή εντολής μνήμης

Κωδικοποιεί: LDR, STR, LDRB, STRB

- **op** = 01_2
- **Rn** = καταχωρητής βάσης
- **Rd** = προορισμός (φόρτωση), προέλευση (αποθήκευση)
- **Src2** = σχετική απόσταση: άμεσος τελεστής ή καταχωρητής (προαιρετικά ολισθαίνων)
- **funct** = $\bar{1}$ (άμεσος), P (προ-αριθμοδεικτοδότηση), U (πρόσθεση), B (byte), W (ετεροχρονισμένη εγγραφή), L (φόρτωση)



Εντολή μνήμης με άμεσο τελεστέο *Src2*

STR R11, [R5], #-26

- **Πράξη:** mem[R5] <= R11; R5 = R5 - 26
- **cond** = 1110₂ (14) για συνθήκη χωρίς εκτέλεση
- **op** = 01₂ (1) για εντολή μνήμης
- **funct** = 0000000₂ (0)
 $\bar{I} = 0$ (άμεσος τελεστέος για σχετική απόσταση), $P = 0$ (μετα-αριθμοδεικτοδότηση),
 $U = 0$ (αφαίρεση), $B = 0$ (αποθήκευση λέξης), $W = 0$ (μετα-αριθμοδεικτοδότηση),
 $L = 0$ (αποθήκευση)
- **Rd** = 11, **Rn** = 5, **imm12** = 26

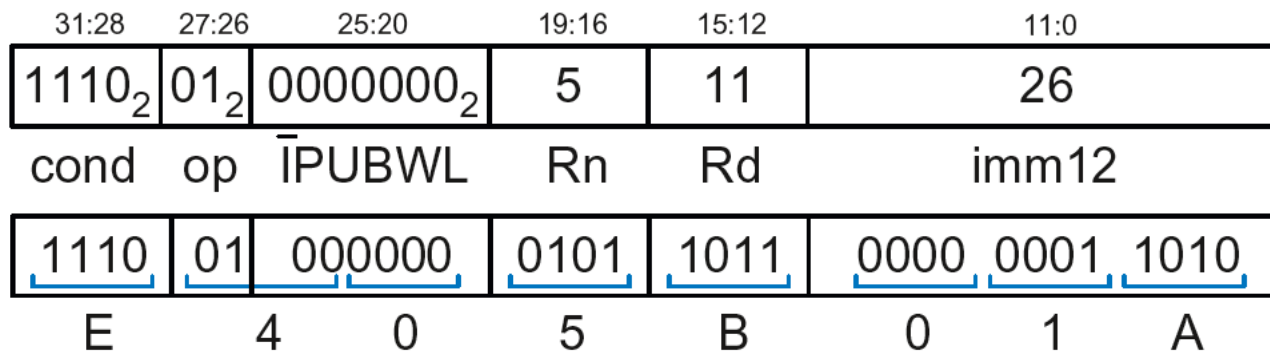


Εντολή μνήμης με άμεσο τελεστέο *Src2*

STR R11, [R5], #-26

- **Πράξη:** mem[R5] <= R11; R5 = R5 - 26
- **cond** = 1110₂ (14) για συνθήκη χωρίς εκτέλεση
- **op** = 01₂ (1) για εντολή μνήμης
- **funct** = 0000000₂ (0)
 \bar{I} = 0 (άμεσος τελεστέος για σχετική απόσταση), P = 0 (μετα-αριθμοδεικτοδότηση),
 U = 0 (αφαίρεση), B = 0 (αποθήκευση λέξης), W = 0 (μετα-αριθμοδεικτοδότηση),
 L = 0 (αποθήκευση)
- **Rd** = 11, **Rn** = 5, **imm12** = 26

Τιμές πεδίων



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <194>



Εντολή μνήμης με καταχωρητή *Src2*

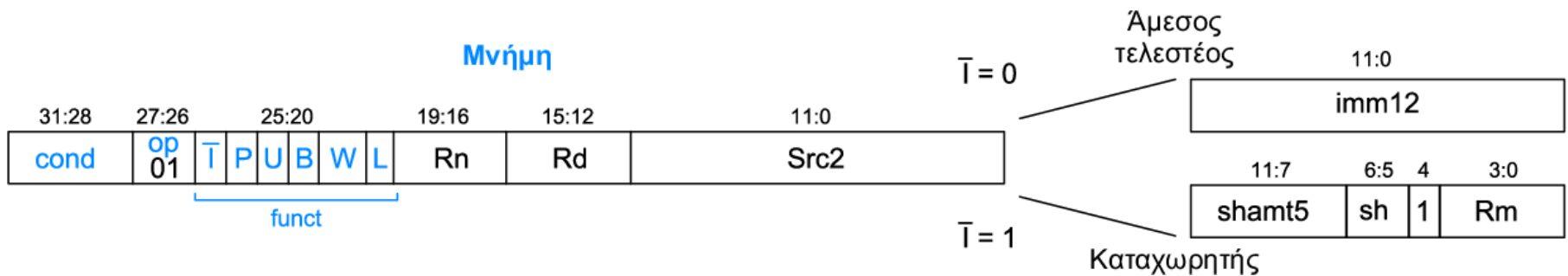
LDR R3, [R4, R5]

- **Πράξη:** $R3 \leq \text{mem}[R4 + R5]$
- **cond** = 1110_2 (14) για συνθήκη χωρίς εκτέλεση
- **op** = 01_2 (1) για εντολή μνήμης
- **funct** = 111001_2 (57)

$I = 1$ (καταχωρητής για σχετική απόσταση), $P = 1$ (διευθυνσιοδότηση με σχετική απόσταση),
 $U = 1$ (πρόσθεση), $B = 0$ (φόρτωση λέξης), $W = 0$ (διευθυνσιοδότηση με σχετική απόσταση),
 $L = 1$ (φόρτωση)

- **Rd** = 3, **Rn** = 4, **Rm** = 5 ($shamt5 = 0$, $sh = 0$)

1110 01 111001 0100 0011 00000 00 0 0101 = **0xE7943005**



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <195>



Εντολή μνήμης με προσαρμοσμένο καταχωρητή *Src2*

STR R9, [R1, R3, LSL #2]

- **Πράξη:** $\text{mem}[\text{R1} + (\text{R3} \ll 2)] \leftarrow \text{R9}$
- **cond** = 1110_2 (14) για εκτέλεση χωρίς συνθήκη
- **op** = 01_2 (1) για εντολή μνήμης
- **funct** = 111000_2 (0)

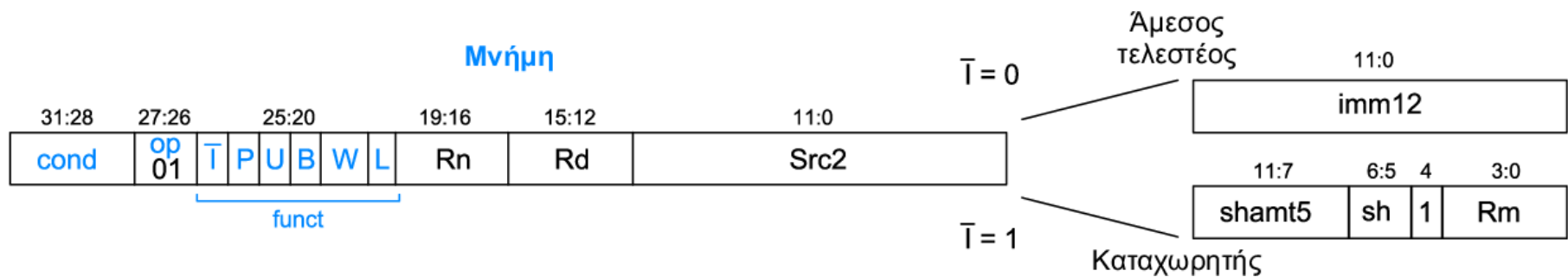
$I = 1$ (καταχωρητής για σχετική απόσταση), $P = 1$ (διευθυνσιοδότηση με σχετική απόσταση),

$U = 1$ (πρόσθεση), $B = 0$ (αποθήκευση λέξης), $W = 0$ (διευθυνσιοδότηση με σχετική απόσταση),

$L = 0$ (αποθήκευση)

- **Rd** = 9, **Rn** = 1, **Rm** = 3, **shamt** = 2, **sh** = 00_2 (LSL)

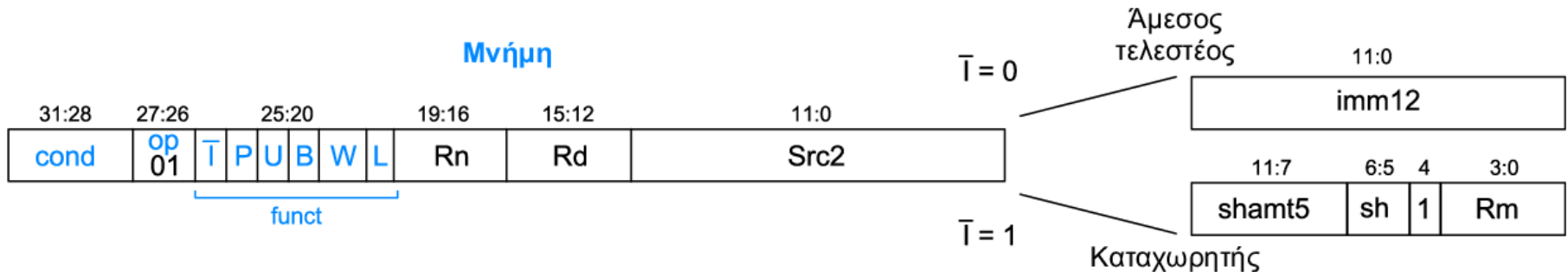
1110 01 111000 0001 1001 00010 00 0 0011 = **0xE7819103**



Επανάληψη: Μορφή εντολής μνήμης

Κωδικοποιεί: LDR, STR, LDRB, STRB

- $op = 01_2$
- $Rn =$ καταχωρητής βάσης
- $Rd =$ προορισμός (φόρτωση), προέλευση (αποθήκευση)
- $Src2 =$ σχετική απόσταση: καταχωρητής (προαιρετικά ολισθαίνων) ή άμεσος τελεστής
- $funct = \bar{I}$ (άμεσος), P (προαριθμοδεικτοδότηση), U (πρόσθεση), B (byte), W (ετεροχρονισμένη εγγραφή), L (φόρτωση)



Μορφές εντολών

- Επεξεργασία δεδομένων
- Μνήμης
- Διακλάδωσης



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

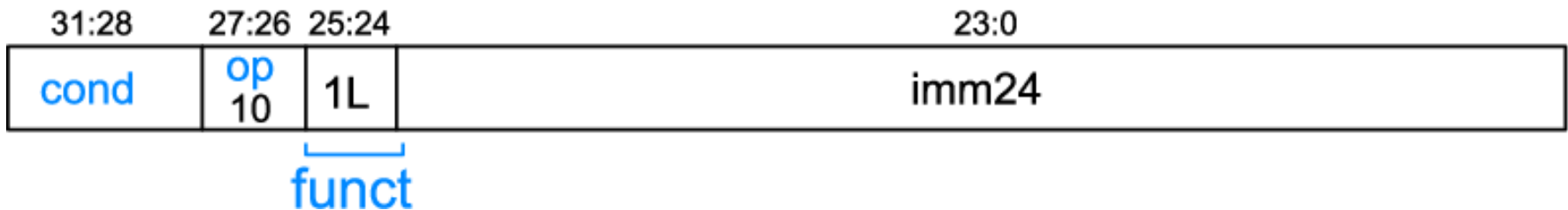
Κεφάλαιο 6 <198>

Μορφή εντολής διακλάδωσης

Κωδικοποιεί τις εντολές B και BL

- $op = 10_2$
- $imm24$: Άμεσος τελεστής των 24 bit
- $funct = 1L_2$: $L = 1$ για την BL, $L = 0$ για την B

Διακλάδωση



Κωδικοποίηση διεύθυνσης-στόχου διακλάδωσης

- **Διεύθυνση-στόχος της διακλάδωσης (Branch Target Address, BTA):** Το επόμενο PC αν ακολουθηθεί η διακλάδωση
- Η BTA ορίζεται σε σχέση με το τρέχον PC + 8
- Το *imm24* κωδικοποιεί την BTA
- *imm24* = πλήθος λέξεων (απόσταση) μεταξύ BTA και PC+8



Εντολή διακλάδωσης: Παράδειγμα 1

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

0xA0		BLT THERE	← PC
0xA4		ADD R0, R1, R2	
0xA8		SUB R0, R0, R9	← PC+8
0xAC		ADD SP, SP, #8	
0xB0		MOV PC, LR	
0xB4	THERE	SUB R0, R0, #1	← BTA
0xB8		BL TEST	

- PC = 0xA0
- PC + 8 = 0xA8
- Η ετικέτα THERE βρίσκεται 3 εντολές μετά το PC+8
- Άρα, $imm24 = 3$

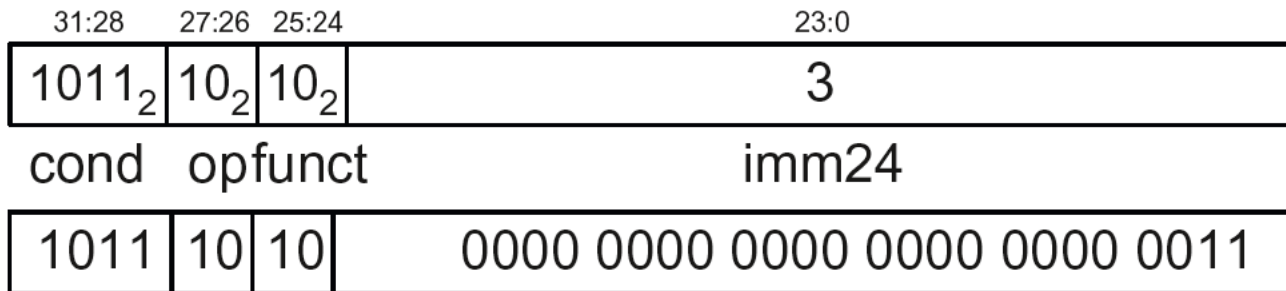


Εντολή διακλάδωσης: Παράδειγμα 1

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

0xA0		BLT THERE	← PC	<ul style="list-style-type: none">• PC = 0xA0• PC + 8 = 0xA8• Η ετικέτα THERE βρίσκεται 3 εντολές μετά το PC+8• Άρα, <i>imm24</i> = 3
0xA4		ADD R0, R1, R2		
0xA8		SUB R0, R0, R9	← PC+8	
0xAC		ADD SP, SP, #8		
0xB0		MOV PC, LR		
0xB4	THERE	SUB R0, R0, #1	← BTA	
0xB8		BL TEST		

Τιμές πεδίων

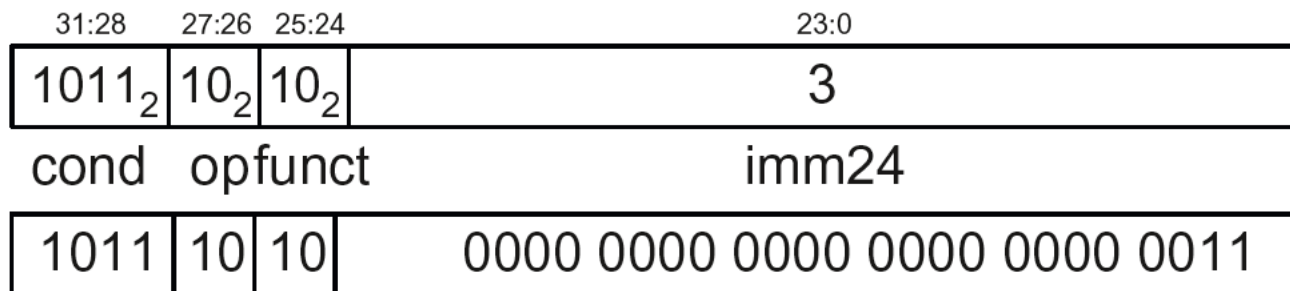


Εντολή διακλάδωσης: Παράδειγμα 1

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

0xA0		BLT THERE	← PC	<ul style="list-style-type: none">• PC = 0xA0• PC + 8 = 0xA8• Η ετικέτα THERE βρίσκεται 3 εντολές μετά το PC+8• Άρα, <i>imm24</i> = 3
0xA4		ADD R0, R1, R2		
0xA8		SUB R0, R0, R9	← PC+8	
0xAC		ADD SP, SP, #8		
0xB0		MOV PC, LR		
0xB4	THERE	SUB R0, R0, #1	← BTA	
0xB8		BL TEST		

Τιμές πεδίων



0xBA000003



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <203>

Εντολή διακλάδωσης: Παράδειγμα 2

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
0x8040 TEST  LDRB R5, [R0, R3] ← BTA
0x8044      STRB R5, [R1, R3]
0x8048      ADD  R3, R3, #1
0x8044      MOV  PC, LR
0x8050      BL   TEST          ← PC
0x8054      LDR  R3, [R1], #4
0x8058      SUB  R4, R3, #9     ← PC+8
```

- PC = 0x8050
- PC + 8 = 0x8058
- Η ετικέτα TEST βρίσκεται 6 εντολές μετά το PC+8
- Άρα, $imm24 = -6$



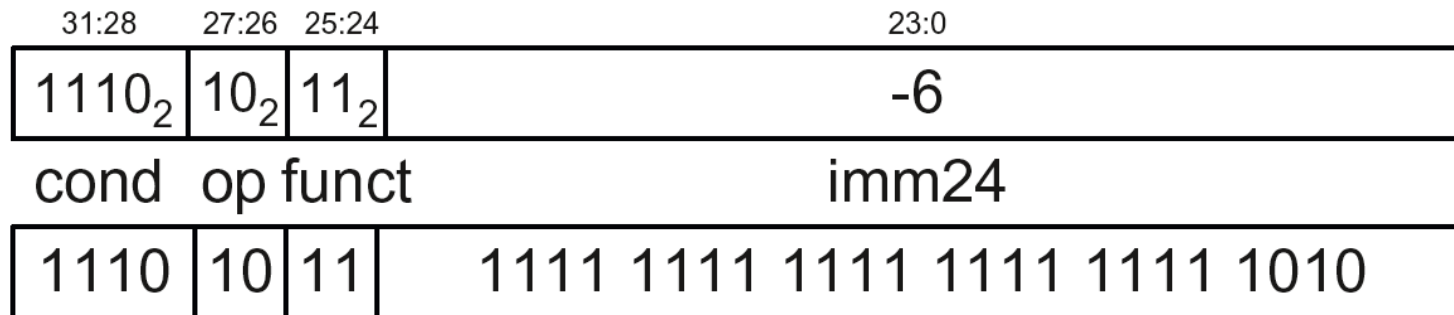
Εντολή διακλάδωσης: Παράδειγμα 2

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
0x8040 TEST  LDRB R5, [R0, R3] ← BTA
0x8044      STRB R5, [R1, R3]
0x8048      ADD  R3, R3, #1
0x8044      MOV  PC, LR
0x8050      BL   TEST      ← PC
0x8054      LDR  R3, [R1], #4
0x8058      SUB  R4, R3, #9 ← PC+8
```

- PC = 0x8050
- PC + 8 = 0x8058
- Η ετικέτα TEST βρίσκεται 6 εντολές μετά το PC+8
- Άρα, $imm24 = -6$

Τιμές πεδίων



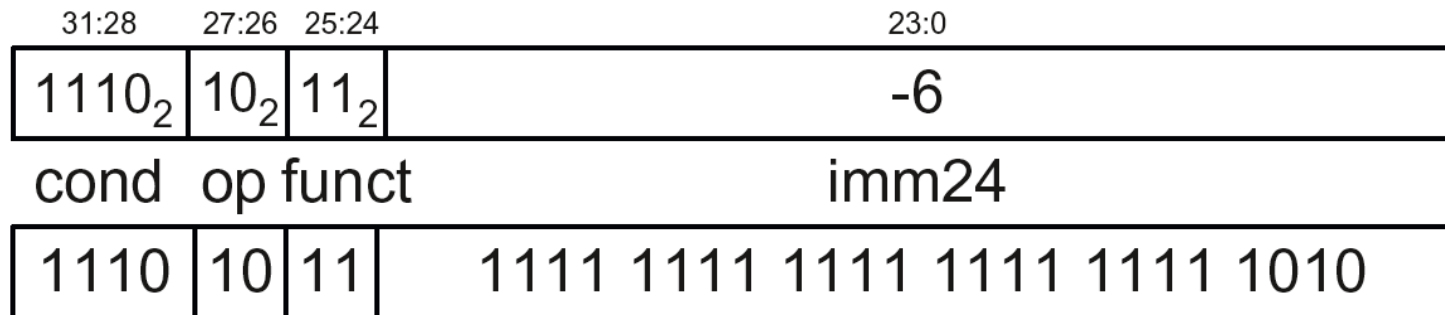
Εντολή διακλάδωσης: Παράδειγμα 2

Κώδικας συμβολικής γλώσσας της ARM

```
0x8040 TEST  LDRB R5, [R0, R3] ← BTA
0x8044      STRB R5, [R1, R3]
0x8048      ADD  R3, R3, #1
0x8044      MOV  PC, LR
0x8050      BL   TEST      ← PC
0x8054      LDR  R3, [R1], #4
0x8058      SUB  R4, R3, #9 ← PC+8
```

- PC = 0x8050
- PC + 8 = 0x8058
- Η ετικέτα TEST βρίσκεται 6 εντολές μετά το PC+8
- Άρα, *imm24* = -6

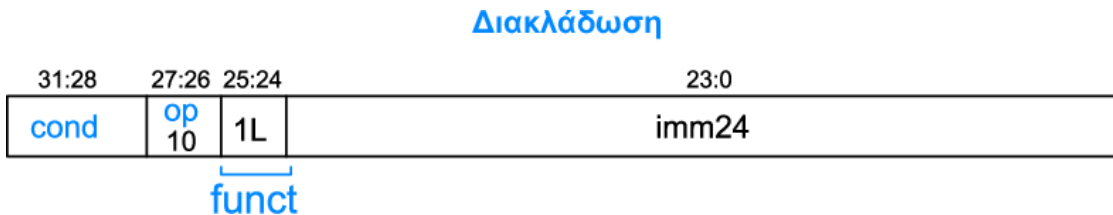
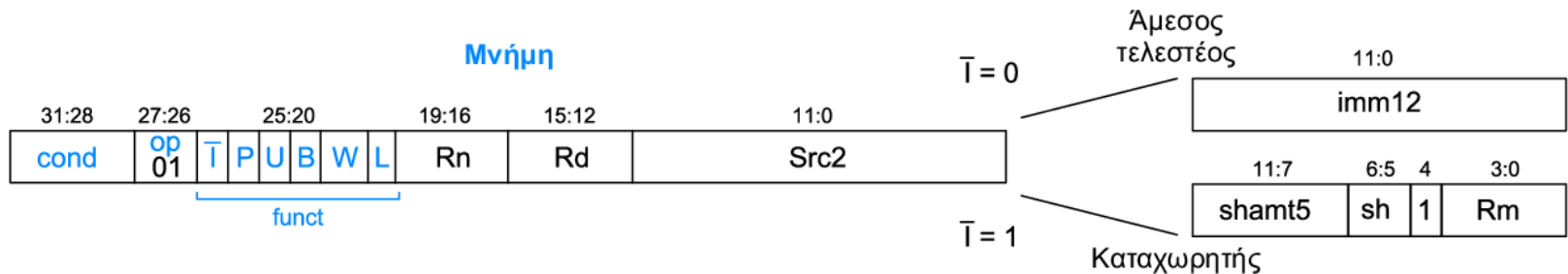
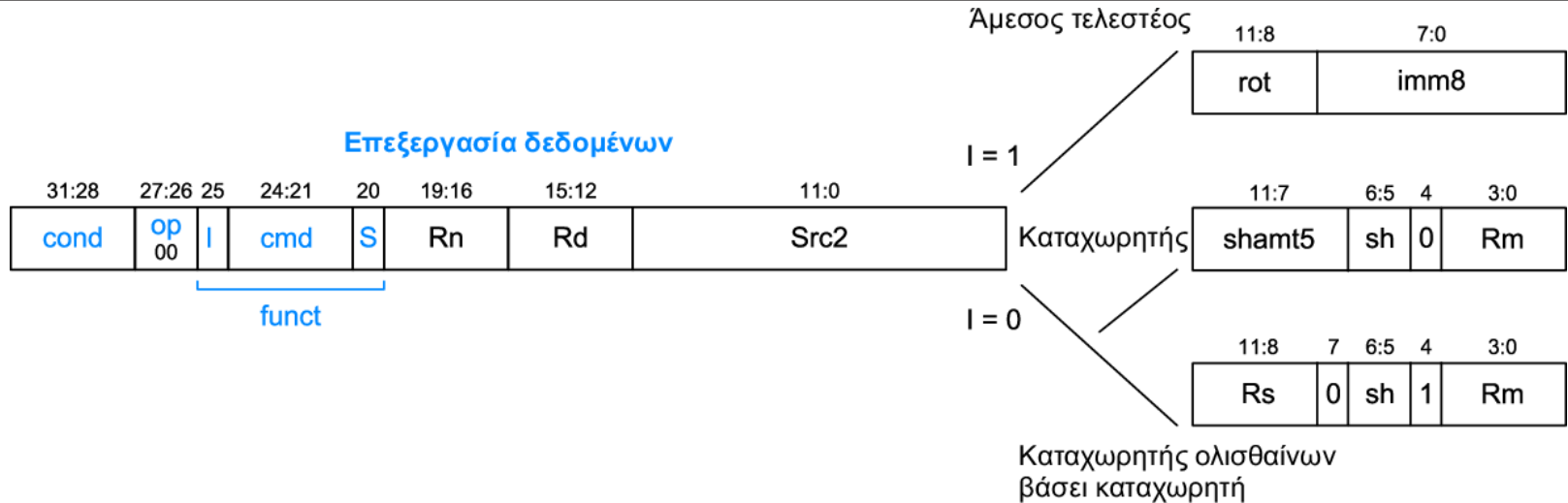
Τιμές πεδίων



0xEBFFFFFFA



Επανάληψη: Μορφές εντολών



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <207>

Εκτέλεση υπό συνθήκη

Κωδικοποιείται στα bit του πεδίου *cond* της εντολής μηχανής

Για παράδειγμα,

ANDEQ R1, R2, R3 (*cond* = 0000)

ORRMI R4, R5, #0xF (*cond* = 0100)

SUBLT R9, R3, R8 (*cond* = 1011)



Επανάληψη: Μνημονικά συνθήκης

<i>cond</i>	Μνημονικό	Όνομα	CondEx
0000	EQ	Equal (ίσοι)	Z
0001	NE	Not equal (μη ίσοι)	\bar{Z}
0010	CS / HS	Carry set / Unsigned higher or same (καθορισμός κρατουμένου / μη προσημασμένος υψηλότερος ή ίδιος)	C
0011	CC / LO	Carry clear / Unsigned lower (επαναφορά κρατουμένου / μη προσημασμένος χαμηλότερος)	\bar{C}
0100	MI	Minus / Negative (μείον / αρνητικό)	N
0101	PL	Plus / Positive of zero	\bar{N}
0110	VS	Overflow / Overflow set (υπερχείλιση / ενεργοποίηση υπερχείλισης)	V
0111	VC	No overflow / Overflow clear (μη υπερχείλιση / επαναφορά υπερχείλισης)	\bar{V}
1000	HI	Unsigned higher (μη προσημασμένος υψηλότερος)	$\bar{Z}C$
1001	LS	Unsigned lower or same (μη προσημασμένος χαμηλότερος ή ίδιος)	$Z OR \bar{C}$
1010	GE	Signed greater than or equal (προσημασμένος μεγαλύτερος ή ίσος)	$\overline{N \oplus V}$
1011	LT	Signed less than (προσημασμένος μικρότερος)	$N \oplus V$
1100	GT	Signed greater than (προσημασμένος μεγαλύτερος)	$\bar{Z}(\overline{N \oplus V})$
1101	LE	Signed less than or equal (προσημασμένος μικρότερος ή ίσος)	$Z OR (N \oplus V)$
1110	AL (ή none)	Always / unconditional (πάντα / χωρίς συνθήκη)	Αγνοείται

Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <209>



Εκτέλεση υπό συνθήκη: Κώδικας μηχανής

Κώδικας συμβολικής γλώσσας

Τιμές πεδίων

	31:28	27:26	25	24:21	20	19:16	15:12	11:7	6:5	4	3:0
SUBS R1, R2, R3	14	0	0	2	1	2	1	0	0	0	3
ADDEQ R4, R5, R6	0	0	0	4	0	5	4	0	0	0	6
ANDHS R7, R5, R6	2	0	0	0	0	5	7	0	0	0	6
ORRMI R8, R5, R6	4	0	0	12	0	5	8	0	0	0	6
EORLT R9, R5, R6	11	0	0	1	0	5	9	0	0	0	6
	cond	op	I	cmd	S	rn	rd	shamt5	sh		rm

Κώδικας γλώσσας μηχανής

31:28	27:26	25	24:21	20	19:16	15:12	11:7	6:5	4	3:0	
1110	00	0	0010	0	0010	0001	00000	00	0	0011	(0xE0421003)
0000	00	0	0100	0	0101	0100	00000	00	0	0110	(0x00854006)
0010	00	0	0000	0	0101	0111	00000	00	0	0110	(0x20057006)
0100	00	0	1100	0	0101	1000	00000	00	0	0110	(0x41858006)
1011	00	0	0001	0	0101	1001	00000	00	0	0110	(0xB0259006)
	cond	op	I	cmd	S	rn	rd	shamt5	sh		rm



Ερμηνεία κώδικα μηχανής

- **Ξεκινάμε με το πεδίο *op*:** Μας λέει πώς να ερμηνεύσουμε τα υπόλοιπα
 - op* = 00 (επεξεργασία δεδομένων)
 - op* = 01 (μνήμη)
 - op* = 10 (διακλάδωση)
- **Πεδίο *I* (bit):** Μας λέει πώς να ερμηνεύσουμε το ***Src2***
- **Εντολές επεξεργασίας δεδομένων:**

Αν το bit *I* έχει την τιμή 0, το bit 4 καθορίζει αν το ***Src2*** είναι καταχωρητής (bit 4 = 0) ή καταχωρητής ολισθαίνων βάσει καταχωρητή (bit 4 = 1)
- **Εντολές μνήμης:**

Εξετάζουμε τα bit του πεδίου ***funct*** για τον τρόπο διευθυνσιοδότησης, την εντολή, και τη σχετική απόσταση που πρέπει να προστεθεί ή να αφαιρεθεί



Ερμηνεία κώδικα μηχανής: Παράδειγμα 1

0xE0475001



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <212>

Ερμηνεία κώδικα μηχανής: Παράδειγμα 1

0xE0475001

- Ξεκινάμε με το πεδίο *op*: 00₂, άρα εντολή επεξεργασίας δεδομένων

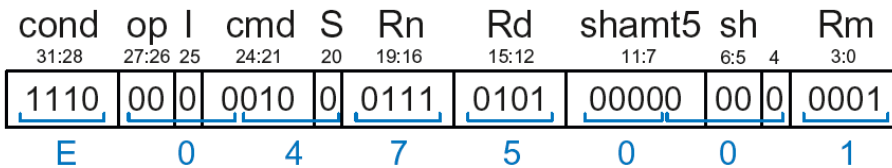


Ερμηνεία κώδικα μηχανής: Παράδειγμα 1

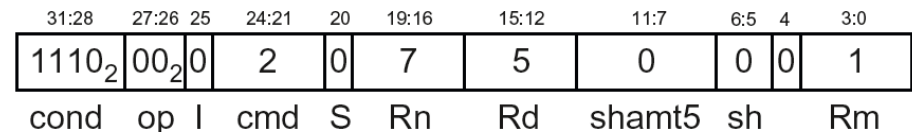
0xE0475001

- Ξεκινάμε με το πεδίο *op*: 00₂, άρα εντολή επεξεργασίας δεδομένων
- **Bit I**: 0, άρα το *Src2* είναι καταχωρητής
- **Bit 4**: 0, άρα το *Src2* είναι καταχωρητής (προαιρετικά ολισθαίνων κατά *shamt5*)

Κώδικας γλώσσας μηχανής



Τιμές πεδίων

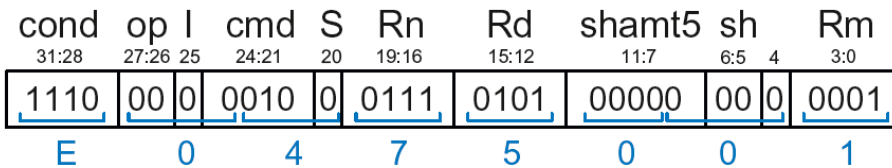


Ερμηνεία κώδικα μηχανής: Παράδειγμα 1

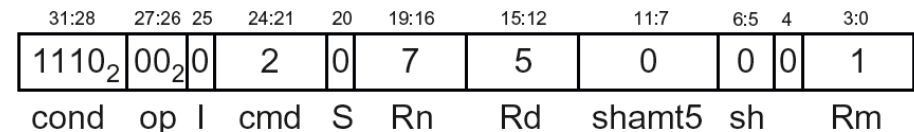
0xE0475001

- Ξεκινάμε με το πεδίο *op*: 00_2 , άρα εντολή επεξεργασίας δεδομένων
- **Bit I**: 0, άρα το *Src2* είναι καταχωρητής
- **Bit 4**: 0, άρα το *Src2* είναι καταχωρητής (προαιρετικά ολισθαίνων κατά *shamt5*)
- **cmd**: 0010_2 (2), άρα εντολή SUB
- **Rn = 7, Rd = 5, Rm = 1, shamt5 = 0, sh = 0**
- Επομένως, η εντολή είναι **SUB R5, R7, R1**

Κώδικας γλώσσας μηχανής



Τιμές πεδίων



Ερμηνεία κώδικα μηχανής: Παράδειγμα 2

0xE5949010



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

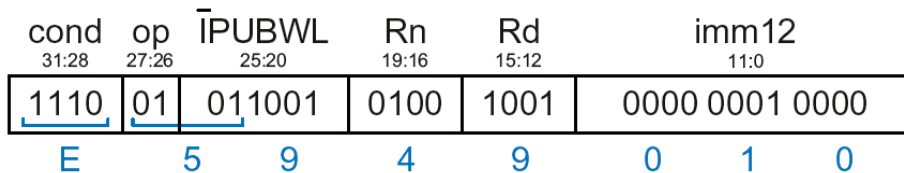
Κεφάλαιο 6 <216>

Ερμηνεία κώδικα μηχανής: Παράδειγμα 2

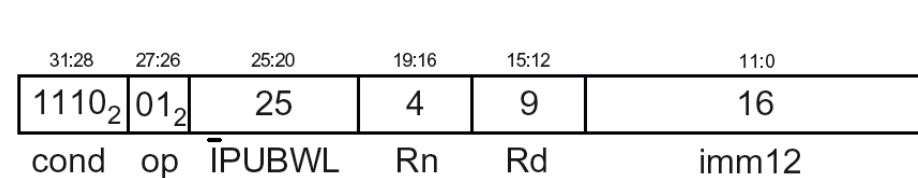
0xE5949010

- Ξεκινάμε με το πεδίο *op*: 01_2 , άρα εντολή μνήμης
- *funct*: $B = 0, L = 1$, άρα εντολή `LDR`. $P = 1, W = 0$, άρα διευθυνσιοδότηση με σχετική απόσταση. $I = 0$, άρα άμεσος τελεστέος για σχετική απόσταση. $U = 1$, άρα πρόσθεση σχετική απόστασης
- $Rn = 4, Rd = 9, imm12 = 16$
- Επομένως, η εντολή είναι `LDR R9, [R4, #16]`

Κώδικας γλώσσας μηχανής



Τιμές πεδίων



Τρόποι διευθυνσιοδότησης

Πώς διευθυνσιοδοτούμε τελεστές;

- Βάσει καταχωρητή
- Άμεση
- Βάσης
- Σε σχέση με τον μετρητή PC



Τρόποι διευθυνσιοδότησης

Πώς διευθυνσιοδοτούμε τελεστές;

- **Μόνο καταχωρητής**
- Άμεση
- Βάσης
- Σε σχέση με τον μετρητή PC



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <219>

Διευθυνσιοδότηση βάσει καταχωρητή

- Οι τελεστές προέλευσης και προορισμού είναι αποθηκευμένοι σε καταχωρητές
- Χρησιμοποιείται από εντολές επεξεργασίας δεδομένων
- **Τρεις υποκατηγορίες:**
 - Μόνο καταχωρητής
 - Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει άμεσου τελεστέου
 - Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει καταχωρητή



Διευθυνσιοδότηση βάσει καταχωρητή: Παραδείγματα

- **Μόνο καταχωρητής**

Παράδειγμα: `ADD R0, R2, R7`

- **Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει άμεσου τελεστέου**

Παράδειγμα: `ORR R5, R1, R3, LSL #1`

- **Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει καταχωρητή**

Παράδειγμα: `SUB R12, R9, R0, ASR R1`



Τρόποι διευθυνσιοδότησης

Πώς διευθυνσιοδοτούμε τελεστές;

- Μόνο καταχωρητής
- **Άμεση**
- Βάσης
- Σε σχέση με τον μετρητή PC



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <222>

Άμεση διευθυνσιοδότηση

- Οι τελεστές προέλευσης και προορισμού είναι αποθηκευμένοι σε καταχωρητές ή είναι άμεσοι τελεστές

Παράδειγμα: `ADD R9, R1, #14`

- Χρησιμοποιεί τη μορφή επεξεργασίας δεδομένων με $l = 1$
- Ο άμεσος τελεστής κωδικοποιείται ως
 - Άμεσος τελεστής των 8 bit (*imm8*)
 - Τιμή περιστροφής των 4 bit (*rot*)
- Άμεσος τελεστής των 32 bit = *imm8* ROR (*rot* x 2)



Τρόποι διευθυνσιοδότησης

Πώς διευθυνσιοδοτούμε τελεστές;

- Μόνο καταχωρητής
- Άμεση
- **Βάσης**
- Σε σχέση με τον μετρητή PC



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <224>

Διευθυνσιοδότηση βάσης

- Η διεύθυνση του τελεστέου είναι:
καταχωρητής βάσης + σχετική απόσταση
- Η σχετική απόσταση μπορεί να είναι:
 - Άμεσος τελεστέος των 12 bit
 - Καταχωρητής
 - Καταχωρητής ολισθαίνων βάσει άμεσου τελεστέου



Διευθυνσιοδότηση βάσης: Παραδείγματα

- **Σχετική απόσταση άμεσου τελεστέου**

Παράδειγμα: `LDR R0, [R8, #-11]`

($R0 = \text{mem}[R8 - 11]$)

- **Σχετική απόσταση καταχωρητή**

Παράδειγμα: `LDR R1, [R7, R9]`

($R1 = \text{mem}[R7 + R9]$)

- **Σχετική απόσταση καταχωρητή ολισθαίνοντος βάσει άμεσου τελεστέου**

Παράδειγμα: `STR R5, [R3, R2, LSL #4]`

($R5 = \text{mem}[R3 + (R2 \ll 4)]$)



Τρόποι διευθυνσιοδότησης

Πώς διευθυνσιοδοτούμε τελεστές;

- Μόνο καταχωρητής
- Άμεση
- Βάσης
- Σε σχέση με τον μετρητή PC



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <227>

Διευθυνσιοδότηση σε σχέση με τον μετρητή PC

- Χρησιμοποιείται για διακλαδώσεις
- Μορφή εντολής διακλάδωσης:
 - Οι τελεστές είναι ο μετρητής PC και ένας προσημασμένος άμεσος τελεστής των 24 bit (*imm24*)
 - Αλλάζει την τιμή του PC
 - Η νέα τιμή του PC ορίζεται σε σχέση με την προηγούμενη τιμή του PC
 - Το πεδίο *imm24* υποδεικνύει την απόσταση (πλήθος λέξεων) από το PC + 8
- $PC = (PC + 8) + (\text{SignExtended}(imm24) \times 4)$



Η δύναμη του αποθηκευμένου προγράμματος

- **Εντολές και δεδομένα των 32 bit** αποθηκεύονται στη μνήμη
- **Ακολουθία εντολών:** η μόνη διαφορά μεταξύ δύο εφαρμογών
- **Για την εκτέλεση ενός νέου προγράμματος:**
 - Δεν απαιτείται επανασύνδεση συρμάτων
 - Το νέο πρόγραμμα απλώς αποθηκεύεται στη μνήμη
- **Εκτέλεση προγράμματος:**
 - Ο επεξεργαστής προσκομίζει (διαβάζει) ακολουθιακά εντολές από τη μνήμη
 - Ο επεξεργαστής εκτελεί την καθορισμένη πράξη



Το αποθηκευμένο πρόγραμμα

Κώδικας συμβολικής γλώσσας

MOV R1, #100

MOV R2, #69

ADD R3, R1, R2

STR R3, [R1]

Κώδικας γλώσσας μηχανής

0xE3A01064

0xE3A02045

0xE2813002

0xE5913000

Αποθηκευμένο πρόγραμμα

Διεύθυνση	Εντολές
⋮	⋮
⋮	⋮
⋮	⋮
0000000C	E 5 9 1 3 0 0 0
00000008	E 2 8 1 3 0 0 2
00000004	E 3 A 0 2 0 4 5
00000000	E 3 A 0 1 0 6 4 ← PC

Μετρητής προγράμματος (program counter, PC):
Παρακολουθεί την τρέχουσα εντολή



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <230>

Τι θα μάθουμε στη συνέχεια

**Πώς να υλοποιούμε το σύνολο εντολών της
αρχιτεκτονικής ARM σε υλικό**

Μικροαρχιτεκτονική



Ψηφιακή σχεδίαση και αρχιτεκτονική υπολογιστών: Έκδοση ARM®

© 2020 Εκδόσεις Κλειδάριθμος

© Πρωτοτύπου: Digital Design and Computer Architecture: ARM® Edition — © 2016 Elsevier

Κεφάλαιο 6 <231>