

# **Informe Practica I**

Adrian Cordero

8 de febrero de 2026

## 1. Introducción

El presente informe analiza la implementación de una función de paridad en arquitectura MIPS32, comparando los enfoques recursivo e iterativo. Se detalla el uso de la pila, los riesgos asociados y las diferencias con los modelos teóricos.

## 2. Implementación de la recursividad y el rol de \$sp

La recursividad en MIPS se implementa mediante la gestión manual de la memoria. A diferencia de los lenguajes de alto nivel, el hardware no ”recuerda” a dónde debe volver tras una función.

### 2.1. El Registro \$ra (Return Address):

Al usar **jal**, la dirección de retorno se guarda en **\$ra**. Si la función se llama a sí misma, ese valor se sobrescribe.

### 2.2. El Stack Pointer (\$sp):

Actúa como un ”ancla” en la memoria **RAM**. Para que la recursión funcione, debemos guardar el valor de **\$ra** (y cualquier registro **\$s** o **\$t** que queramos preservar) en la pila antes de la siguiente llamada.

### 2.3. LIFO (Last In, First Out):

Cada llamada reserva espacio, pila crece hacia abajo, **addi \$ra, \$ra, -4** y cada retorno libera espacio **addi \$ra, \$ra, 4**

## 3. Riesgos de desbordamiento y mitigación

Existen dos tipos principales en este contexto:

### 3.1. Stack Overflow:

Ocurre si **n** es muy grande. Cada llamada recursiva consume 4 bytes (o más si guardas más registros). Si la recursión es muy profunda, la pila choca con los datos globales o el heap.

#### 3.1.1. Mitigación:

Usar implementaciones iterativas o limitar el rango de entrada de **n**.

### 3.2. Desbordamiento de Enteros:

Si realizas operaciones aritméticas que superen los 32 bits.

#### 3.2.1. Mitigación:

Usar instrucciones como **addu** (unsigned) si no necesitas atrapar excepciones, o validar rangos antes de operar.

## 4. Diferencias: Iterativo vs. Recursivo

| Característica | Implementación Iterativa | Implementación Recursiva                                |
|----------------|--------------------------|---|
| Memoria (Pila) | No usa \$sp              | Si usa \$sp   |
| Registros      | \$a0, \$v1, \$t0, \$ra   | \$a0, \$v1, \$t0, \$ra que guarda/restaura contentmente |
| Velocidad      | $O(n)$ solo con saltos j | $O(n)$ con accesos a memoria sw/lw                      |

## 5. Ejemplos académicos vs. Código operativo

Los libros (como Patterson & Hennessy) suelen mostrar fragmentos aislados para explicar un concepto. Un código operativo en MARS requiere:

### 5.1. Directivas de datos y texto:

.data y .text.

## 5.2. Punto de entrada:

La etiqueta **main**: y la llamada al sistema para finalizar el programa:

```
li $v0, 10
```

## 5.3. Preservación de registros:

Los ejemplos de libros a veces omiten el guardado de registros temporales para mayor claridad, pero en un programa real, esto causaría errores de lógica

# 6. Tutorial paso a paso en MARS

Para probar tu función paridad:

## 6.1. Ensamblar:

Haz clic en el icono de la llave inglesa y el destornillador. Revisar que no haya errores en la consola inferior.

## 6.2. Preparar Registros:

En la pestaña Registers”, busca \$a0 y dale un valor (ej. 5).

## 6.3. Ejecución Paso a Paso:

Usa el icono de la flecha **verde** con un “1”.

- Observar como **\$sp** disminuye en cada **jal**.
- Mirar la pestaña ”Data Segment” para ver cómo se guarda el valor de **\$ra** en la memoria.
- Sigue el flujo hasta que **\$a0** llegue a **0** y comience el ”desenrollado” de la pila.

## 6.4. Verificar Resultado:

Al terminar, el resultado final estará en **\$v1**.

## **7. Justificación del enfoque**

Para MIPS, el enfoque iterativo es superior.

### **7.1. Eficiencia:**

El procesador MIPS está diseñado para ejecutar instrucciones simples rápido. El acceso a memoria (sw/lw) es costoso en ciclos de reloj.

### **7.2. Claridad:**

Aunque la recursión es elegante matemáticamente, en ensamblador se vuelve difícil de leer por la gestión constante de la pila. La versión iterativa es un bucle limpio de 5 líneas.

## **8. Análisis y Discusión de los Resultados**

- La versión recursiva de paridad(100) hará que el puntero de pila \$sp se mueva 100 veces, consumiendo 400 bytes.
- La versión iterativa hará las mismas 100 vueltas pero sin tocar la memoria RAM, manteniendo el rendimiento al máximo.
- Conclusión: La recursividad en ensamblador debe reservarse para algoritmos donde la estructura de datos sea inherentemente recursiva (como árboles), pero para paridad o factoriales, la iteración es la elección técnica correcta.