Aula 2: Instruções - A linguagem de máquina -Parte II

Professor(a): Virgínia Fernandes Mota http://www.dcc.ufmg.br/~virginiaferm

OCS (TEORIA) - SETOR DE INFORMÁTICA



Instruções - A linguagem de máquina

- Suporte a Procedimentos no Hardware do Computador
- Comunicando-se com as Pessoas
- Endereçamento no MIPS para Operandos Imediatos e Endereços de 32 bits

- Procedimento (ou função)
 - Sub-rotina armazenada que realiza uma tarefa com base nos parâmetros com os quais ela é provida
 - Usada para estruturar programas
 - Permite que código seja reutilizado
- Seis etapas precisam ser seguidas
 - Colocar parâmetros onde procedimento possa acessá-los
 - Transferir controle para o procedimento
 - Adquirir recursos necessários para o procedimento
 - Realizar tarefa desejada
 - Colocar valor de retorno onde código que o chamou possa acessá-lo
 - Retornar controle para o ponto de origem

- Registradores usados para a chamada de procedimento:
 - \$a0 \$a3 : usados para passar parâmetros
 - v0 v1 : usados para valores de retorno
 - \$ra: registrador de endereço de retorno, usado para retornar ao ponto de origem
- Instrução apenas para os procedimentos:
 - jal EndereçoProcedimento # jal (jump and link)
 - Desvia para endereço e simultaneamente salva endereço da instrucão seguinte no registrador \$ra
 - Instrução seguinte dada por PC + 4
 - PC (contador de programa): registrador que contém o endereço da instrução que está sendo executada

- Instrução jump register (jr) permite fazer desvio incondicional para endereço especificado em um registrador jr \$ra
- Código que chama procedimento (caller)
 - Coloca valores dos parâmetros em \$a0-\$a3
 - Utiliza jal X para desviar para o procedimento X
- Código invocado (callee)
 - Executa instruções
 - Coloca resultados em \$v0 \$v1
 - Retorna controle para caller usando jr \$ra

- Durante execução, procedimento pode precisar usar registradores
- Mas e se os registradores estavam sendo usados pelo caller?
 - Depois de completar a chamada, caller espera que os valores originais dos seus registradores sejam mantidos
- Se registradores usados durante execução do procedimento, valores originais devem ser salvos e depois restaurados

- Conceito de spilling registers utilizado
 - Variáveis menos utilizadas armazenadas na memória
- Pilha usada para implementar spilling registers
 - Organizada como fila do tipo "último a entrar, primeiro a sair"
 - Ponteiro para endereço mais recentemente alocado na pilha
 - Chamado de stack pointer (\$sp)
 - Indica onde valores antigos estão localizados e/ou
 - Mostra onde próximo procedimento deverá alocar os spilling registers

- Push coloca dados na pilha
- Pop retira dados
- Convenção histórica: pilhas "crescem"para baixo
 - Endereços maiores para menores
 - Uma word para cada registrador salvo ou restaurado
 - Valores levados para pilha subtraindo do valor do stack pointer
 - Valores retirados da pilha somando ao valor do stack pointer

 Exemplo: Qual o código assembly do MIPS compilado para a seguinte função?

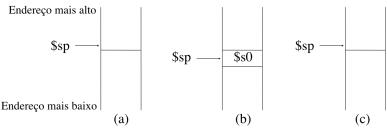
```
int exemplo (int g, int h, int i, int j) {
    int f;
    f = (g+h) - (i+j);
    return f;
}
```

- Primeiro passo:
 - Variáveis g, h, i e j correspondem aos registradores \$a0, \$a1, \$a2 e \$a3
 - Variável f corresponde a \$s0
 - Procedimento começa com rótulo (label) com o nome do procedimento

- Próximo passo: Salvar registradores usados pelo procedimento
 - Valores antigos empilhados
 - Importante: registradores temporários não precisam ser preservados em uma chamada de procedimento
 - Só precisamos salvar registrador \$s0
 - Precisamos primeiro criar espaço na pilha
 - Subtraímos de \$sp o valor que precisamos

- Subtração:
 addi \$sp, \$sp, -4 # ajustamos a pilha
 sw \$s0, 0 (\$sp) # salva registrador para uso posterior
- Corpo do procedimento
 add \$t0, \$a0, \$a1 # \$t0 = g + h
 add \$t1, \$a2, \$a3 # \$t1 = i + j
 sub \$s0, \$t0, \$t1 # f = \$t0 \$t1
 add \$v0, \$s0, \$zero # retorna f (\$v0 = \$s0 + 0)?
- Restauramos valores dos registradores antes do retorno lw \$s0, 0 (\$sp) # restaura registrador utilizado addi \$sp, \$sp, 4 # exclui um item da pilha

 Procedimento termina com salto para endereço de retorno jr \$ra # retorna para código que chamou procedimento



Valores da pilha (a) antes, (b) durante e (c) depois da chamada de procedimento

- Procedimentos aninhados.
- Procedimentos que não chamam outros procedimentos são chamados folha
- Procedimentos podem chamar outros procedimentos?
 - O que ocorreria se seguinte seqüência ocorresse:
 - Programa principal chama procedimento A, passando 3 como argumento
 - Procedimento A chama procedimento B, passando 7 como argumento

- Poderíamos perder valores originais de \$a0 e de \$ra.
- Solução: empilhar todos os registradores que precisam ser preservados
- Neste caso, incluindo qualquer registrador temporário que precise ser utilizado posteriormente
 - Caller empilha registradores de argumento (\$a0-\$a3) e temporários (\$t0-\$t9) que sejam necessários após chamada
 - Callee empilha \$ra e quaisquer registradores \$s0-\$s7 usados por ele
- Stack pointer atualizado para refletir total de registradores salvos na pilha
- No retorno, registradores restaurados e \$sp reajustado

 Exemplo: Qual o código assembly para a função recursiva abaixo?

```
1 int fact (int n) {
2     if (n < 1) return 1;
3     else return (n * fact (n-1));
4 }</pre>
```

- Parâmetro n corresponde ao registrador \$a0
- Função começa com rótulo, e depois salva registradores na pilha

Código:

```
fact:
```

```
addi sp, sp, -8 # ajusta pilha para dois itens sw ra, 4(sp) # salva endereço de retorno sw a0, 0(sp) # salva argumento n
```

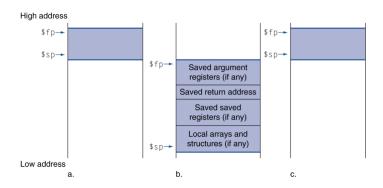
- Primeira vez que fact chamado: salva endereço do código que o chamou
- Instruções seguintes testam se n é menor que 1 slti \$t0, \$a0, 1 #teste se n < 1 beq \$t0, \$zero, L1 # se n ≥1, vai para L1

- Se n<1, fact retorna 1 e restaura valores da pilha addi \$v0, \$zero, 1 # retorna 1 addi \$sp, \$sp, 8 # retira 2 itens da pilha jr \$ra # retorna para depois de jal
- Porque n\u00e3o restauramos \u00e8a0 e \u00e8ra? → Porque seus valores n\u00e3o mudaram!
- Se n não é maior que 1, argumento decrementado, e fact chamado com valor decrementado

```
L1: addi a0, a0, 1 \# n \ge 1: argumento recebe (n-1) jal fact a0 chama fact com (n-1)
```

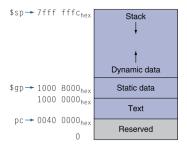
- Próxima instrução é onde fact retorna: Endereço de retorno antigo, argumento antigo e stack pointer restaurados lw \$a0, 0 (\$sp) # retorna de jal, restaura argumento n lw \$ra, 4 (\$sp) # restaura endereço de retorno addi \$sp, \$sp, 8 # ajusta stack pointer para retirar 2 itens
- Operação final antes do retorno: cálculo do produto do argumento antigo pelo valor retornado mul \$v0, \$a0, \$v0 # retorna n * fact (n - 1)?
- Salto para endereço de retorno original jr \$ra # retorna para que chamou

- Alocando espaço para novos dados na pilha
- Pilha também usada para armazenar variáveis locais ao procedimento que não cabem nos registradores
- Segmento da pilha que contém registradores salvos e variáveis locais de um procedimento chamado de registro de ativação (ou frame de procedimento)
 - \$fp aponta para primeira palavra do registro de ativação
 - Como \$sp pode mudar ao longo da execução do código, referência a variáveis locais poderia ter offsets diferentes, dependendo de onde estiverem no código
 - Evitaremos seu uso



- Alocando espaço para novos dados na heap
- Programas C possuem dois tipos de variáveis
 - Automáticas: Locais a um procedimento e descartadas quanto este termina. Escopo local.
 - Estáticas: Variáveis declaradas fora de um procedimento ou com uso da palavra reservada static. Escopo global.
- Registrador \$gp simplifica acesso aos dados estáticos

 Variáveis estáticas e estruturas de dados dinâmicas alocadas segundo uma convenção.



- Pilha começa na parte alta da memória e "cresce"para baixo, como já visto
- Primeira parte da extremidade baixa da memória é reservada
- Código de máquina do MIPS na seqüência
 - Denominado segmento de texto
- Segmento seguinte chamado de segmento de dados estáticos
 - Local para constantes e outras variáveis estáticas
- Heap na seqüência
 - Armazena dados dinâmicos (malloc do C e new do Java)

- E se houver mais de quatro parâmetros?
 - Quatro primeiros parâmetros alocados nos registradores
 - Parâmetros extras alocados na pilha

Vamos rodar o exemplo do fatorial no simulador MIPS32!

Faça uma versão iterativa e uma versão recursiva do fatorial em assembly e rode no simulador. Mostre tanto o código em C quando o código em assembly.

http://rivoire.cs.sonoma.edu/cs351/wemips/

E nosso problema do while?

```
<while-body>
                                    <while-body>
                                    goto L1 :
If condition is true, execute body and go back, otherwise do next statement.
     while ( i < j ) {
                            L1: if ( i < j ) {
         k++ ;
                                   k++ ;
         i = i * 2;
                                   i = i * 2 ;
                                   goto L1 ;
     bge $s1, $s2, DONE
                            # branch if ! (i < j)
L1:
     addi $s3, $s3, 1
                                k++
     add $s1, $s1, $s1
                                i = i * 2
                              jump back to top of loop
         L1
DONE:
```

- Maioria dos computadores usam 1 byte para representar caracteres: ASCII é a representação mais utilizada (American Standard Code for Information Interchange).
- Palavra no MIPS tem 4 bytes.
- Uso de texto frequente: MIPS oferece instruções para mover bytes
 - Ib lê byte da memória, armazenando-o nos 8 bits mais à direita do registrador. Ex: Ib \$t0, 0 (\$sp).
 - sb armazena byte mais à direita do registrador na memória.
 Ex: sb \$t0, 0 (\$gp).

- ullet Caracteres normalmente combinados na forma de strings o Cadeias de caracteres de tamanho variável
- Como representá-la? Três opções:
 - Primeira posição da string reservada para indicar seu tamanho
 - Como um estrutura, com um campo para indicar seu tamanho
 - Última posição da string ocupada por caracter especial, que marca seu final
 - C utiliza esta opção, com byte null (0) indicando fim de string

 Exemplo: Código abaixo copia string y para x. Qual o código assembly equivalente no MIPS?

```
void strcpy (char x[], char y[]) {
  int i = 0;
  while ((x[i] = y[i]) != '\0')?
  i+=1;
}
```

• Considere que i será armazenado em \$s0

- O primeiro passo é salvar o valor original do registrador \$s0 strcpy:
 - addi \$sp, \$sp, -4 # ajusta pilha para mais um item sw \$s0, 0 (\$sp) # salva \$s0
- Em seguida iniciamos i com 0 add \$s0, \$zero, \$zero # i = 0
- Início do loop. Endereço de y[i] formado inicialmente pela soma de i com base do vetor
 L1: add \$t1, \$s0, \$a1 # endereço de y[i] em \$t1
- Porque não multiplicamos i por 4, como nos outros exemplos?

- Pois y é um array de caracteres, portanto um array de bytes, e não de words!
- Carregando o caracter de y[i]
 lb \$t2, 0 (\$t1) # \$t2 = y[i]
- Atribuição do caracter a x[i] add \$t3, \$s0, \$a0 # endereço de x[i] em \$t3 sb \$t2, 0 (\$t3) # x[i] = y[i]
- Atingimos último caracter da string?
 beq \$t2, \$zero, L2 # se y[i] == 0, vai para L2

- Se não for último caracter, incrementamos i e voltamos para o início do loop addi \$s0, \$s0, 1 # i = i + 1 j L1 # volta para o início do loop
- Se foi o último caracter, restauramos valores originais de \$sp e \$s0 e retornamos
 L2: lw \$s0, 0(\$sp) # restauramos \$s0 addi \$sp, \$sp, 4 jr \$ra

```
strcpy:
  addi $sp, $sp, -4 # adjust stack for 1 item
  sw $s0, 0($sp) # save $s0
  add $s0, $zero, $zero # i = 0
L1: add $t1, $s0, $a1 # addr of y[i] in $t1
  lbu $t2, 0($t1) # $t2 = y[i]
  add $t3, $s0, $a0 # addr of x[i] in $t3
  sb $t2, 0($t3)  #x[i] = y[i]
  beg $t2, $zero, L2 # exit loop if y[i] == 0
  addi $s0, $s0, 1 # i = i + 1
    L1 # next iteration of loop
L2: Jw $s0, 0($sp) # restore saved $s0
  addi $sp, $sp, 4 # pop 1 item from stack
  ir $ra # and return
```

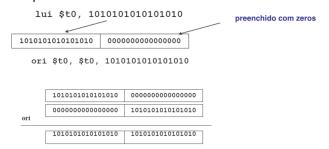
- Repare que uso de \$s0 não é necessário
 - Procedimento folha
 - Porque n\u00e3o usar registradores tempor\u00e1rios?
 - Evita necessidade de salvar \$s0
 - Registradores \$s0-\$s7 usados apenas quando registradores temporários esgotados
- Algumas codificações, como Unicode, usam 16 bits para representar caracteres
 - MIPS possui instruções para carregar (lh) e armazenar (sh) meia palavra (16 bits)

- Em algumas ocasiões conveniente ter endereços ou constantes de 32 bits
- Mas formato das instruções é fixo...

R	op	rs	rt	rd	shamt	funct
I	op	rs	rt	Endereço / constante de 16 bits		
J	op	endereço de 26 bits				

- MIPS inclui instruções para permitir operandos imediatos de 32 bits
 - Constantes grandes desmembradas em partes
 - Partes remontadas em um registrador
 - Montador usa registrador temporário \$at para este fim

 Instruções lui (load upper immediate) e ori (or immediate) usadas para este fim

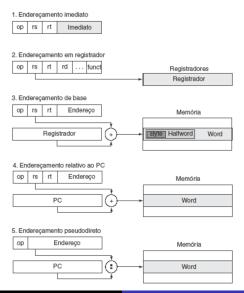


- No caso do endereçamento do desvio, temos dois casos:
 - Desvios condicionais são instruções tipo I: 16 bits para endereço de desvio
 - Instruções de salto são do tipo J: 26 bits para endereço de desvio
- Logo limitam, no pior caso, endereços a 16 bits: Nenhum programa poderia ser maior do que 2¹⁶

- Solução: Contador de programa = registrador + endereço de desvio
- Nova questão: que registrador usar?
- Estatísticas mostram que maior parte dos desvios vão para locais a menos de 16 instruções a partir da posição atual de PC
 - Endereçamento relativo ao PC ightarrow Na realidade, é relativo ao endereço da instrução seguinte ao PC
 - Usado para todos os desvios condicionais

- Instruções de jump and link chamam procedimentos
 - Não têm motivo para estarem próximos à chamada
 - Utilizam outra forma de endereçamento
- Ambas as instruções de desvio fazem saltos relativos à words, e não bytes
 - Permite salto para distâncias 4 vezes maiores

- Modos de endereçamento do MIPS:
 - Endereçamento em registrador: operando é um registrador
 - Endereçamento de base ou deslocamento: operando está no local de memória cujo endereço é a soma de um registrador e uma constante na instrução
 - Endereçamento imediato: onde o operando é uma constante dentro da própria instução
 - Endereçamento relativo ao PC: onde o endereçamento é a soma do PC e uma constante na instrução
 - Endereçamento pseudo-direto: onde o endereço de jump são os 26 bits da instrução concatenados com os bits mais altos do PC



Resumo

Nome	Número do registrador	Uso	
\$zero	0	O valor constante O	
\$v0-\$v1	02-03	Valores para resultados e avaliação de expressões	
\$a0-\$a3	04-07	Argumentos	
\$t0-\$t7	08-15	Temporários	
\$s0-\$s7	16-23	Valores salvos	
\$t8-\$t9	24-25	Mais temporários	
\$gp	28	Ponteiro global	
\$sp	29	Ponteiro de pilha	
\$fp	30	Ponteiro de quadro	
\$ra	31	Endereço de retorno	

Registrador 1 (\$at) reservado para o assembler, 26-27 para o sistema operacional

Resumo

			Assembly do MIPS	
Categoria	Instrução	Exemplo	Significado	Comentários
Aritmética	add	add \$s1,\$s2,\$s3	\$s1 = \$s2 + \$s3	Três operandos; dados nos registradores
	subtract	sub \$s1,\$s2,\$s3	\$s1 = \$s2- \$s3	Três operandos; dados nos registradores
	add immediate	addi \$s1,\$s2,100	\$s1=\$s2 + 100	Usada para somar constantes
Transferência de dados	load word	lw \$s1,100(\$s2)	\$s1 = Memória[\$s2 + 100]	Dados da memória para o registrador
	store word	sw \$s1,100(\$s2)	Memória[\$s2 + 100] = \$s1	Dados do registrador para a memória
	load byte	lb \$s1,100(\$s2)	\$s1 = Memória[\$s2 + 100]	Byte da memória para registrador
	store byte	sb \$s1,100(\$s2)	Memória[\$s2+100] = \$s1	Byte de um registrador para memória
	load upper immed.	lui \$s1,100	\$s1 = 100 * 216	Carrega constante nos 16 bits mais altos
Desvio condicional	branch on equal	beq \$s1,\$s2,25	if (\$s1 == \$s2) go to PC + 4 + 100	Testa igualdade; desvio relativo ao PC
	branch on not equal	bne \$s1,\$s2,25	if (\$s1 != \$s2) go to PC + 4 + 100	Testa desigualdade; relativo ao PC
	set on less than	slt \$s1,\$s2,\$s3	if (\$s2 < \$s3) \$s1 = 1; else \$s1 = 0	Compara menor que; usado com beq, bne
	set less than immediate	slti \$s1,\$s2,100	if (\$s2 < 100) \$s1 = 1; else \$s1 = 0	Compara menor que constante
Desvio incondicional	jump	j 2500	go to 10000	Desvia para endereço de destino
Incondicional	jump register	jr Sra	go to \$ra	Para switch e retorno de procedimento
	jump and link	jal 2500	\$ra = PC + 4. go to 10000	Para chamada de procedimento

Próxima aula

Instruções - A linguagem de máquina - Parte III