



## Nesta Aula

- Revisão acerca das instruções de salto;
- Passos para a execução de um procedimento;
- Registradores para suporte a sub-rotinas;
- Pilha para argumentos e dados;
- Estrutura geral de um procedimento;
- · Procedimentos aninhados.

# Revisão — Instruções de Salto • jr → jump register - Usado para saltos absolutos; - Usado em sub-rotinas (retorno da sub-rotina); - Endereços de até 32 bits (capacidade do registrador); - Ex: jr \$s0 • jal → jump and link - Usado em sub-rotinas; - Seta \$ra para o endereço de PC+4 (prox. instrução); - Salta para o endereço especificado; - Ex: jal LABEL • jalr → jump and link register - Usado em sub-rotinas; - Seta \$ra para PC+4 e salta para a pos. de mem. em \$s0; - Ex: jalr \$s0

# Passos para a Execução de um Procedimento

- 1. Colocar os parâmetros <u>em algum lugar</u> acessível pelo procedimento;
- 2. Transferir o controle para o procedimento;
- 3. Adquirir os recursos armazenados necessários para a execução do procedimento;
- 4. Executar o código do procedimento;
- 5. Colocar os valores de retorno em algum lugar acessível ao programa chamador;
- 6. Retornar o controle de execução ao ponto de origem.



### Registradores para Suporte a Sub-rotinas

- \$a0~\$a3 registradores para passagem de argumentos;
- \$v0,\$v1 registradores para retorno de resultados;
- \$ra - registrador para endereço de retorno da sub-rotina.

```
Exemplo
   int leaf(int g, int h, int i, int j){
    int f;
    f =(g+h)-(i+j);
    return f;
leaf:
          addi
                      $sp,$sp,-12
                      $t1,8($sp)
$t0,4($sp)
                                              overhead de suporte a funções
                      $50,0($sp)
$t0,$a0,$a1
$t1,$a2,$a3
$s0,$t0,$t1
                                             corpo da função
                      $s0,0($sp)
                      $t0,4($sp)
$t1,8($sp)
                                              overhead de suporte a funções
                      $sp,$sp,12
```

# Pilha para Argumentos e Dados End. menor End. major

# Mais de 4 Argumentos?

- É comum escrevermos procedimentos em linguagens de alto nível que utilizam mais do que quatro argumentos;
- · Possuímos apenas quatro registradores!
- · Solução:
  - Utilizamos a pilha para acomodar os argumentos adicionais!

# Porque Dois Valores de Retorno?

• Considere o seguinte fragmento de código:

\$t1,\$zero,4294967295 addi addi \$t2,\$zero,2 \$t3,\$t1,\$t2

• O resultado é maior que 32 bits

mul

- MIPS utiliza dois registradores especiais, \$hi para os 32 bits mais significativos e \$lo para os 32 menos significativos;
- Como retornar esse valor de uma função?

# **Procedimentos Aninhados**

- · Problema:
  - \$ra contém o endereço de retorno. Se chamarmos um procedimento a partir de outro procedimento, seu valor será sobrescrito e não será possível retornar da chamada original
  - O mesmo problema se aplica aos registradores de argumentos;
- Solução:
  - Salvar os valores de argumentos e endereço de retorno na pilha!







