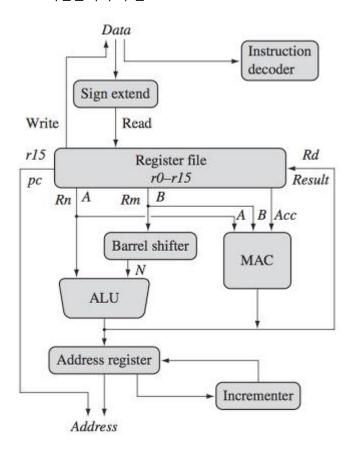
TI DSP, MCU 및 Xilinx Zynq FPGA 프로그래밍 전문가 과정

강사 - Innova Lee(이상훈)
gcccompil3r@gmail.com
학생 - 최대성
c3d4s19@naver.com

ARM 어셈블리어 수업



ARM - 폰노이만 구조(데이터와 명령어가 버스 공유) <-> 하버드 구조(데이터와 명령어용 버스 분리)

Data

-> Data Bus를 통해 core로 입력

Instruction decoder

-> 명령어 실행 전 해독

MAC 곱셈기

-> 옵션으로 들어있는 하드웨어이고 곱셈 + 덧셈을 최대 4개까지 동시에 병렬 수행하여 1clock에 처리 가 능함

있으면 성능 대폭 증가함

전체적인 내용 아래 링크 참고

http://jiming.tistory.com/183?category=577510

CPSR(Current Program Status Register)

CPSR Register



-> 현재 프로그램 상태 저장하는 레지스터

아래 링크 참고

http://forum.falinux.com/zbxe/index.php?document_srl =575677&mid=lecture_tip

*ARM 어셈블리 함수

add r3, r1, r2

(add)

-> r3 = r1 + r2

subgt r3, r1, r2

(subtract)

-> r3 = r1 - r2

rsble r3, r1, r2

(reverse subtract)

-> r3 = r2 - r1

and r3, r1, r2

-> r3 = r1 & r2

biceq r3, r1, r2 (bit clear) 산술 명령어 뒤에 접미사 gt ge lt le eq 의미 (status flag 상태를 보고 실행할지 말지 결정) $-> r3 = r1 \& \sim r2$ gt -> great than ge -> great equal orr r3, r1, r2 It -> less than -> r3 = r1 | r2le -> less equal eq -> equal eors r3, r1, r2 ne -> not equal (exclusive or) $-> r3 = r1 ^ r2$ 산술 명령어 뒤에 접미사 s 가 붙을 경우 -> 산술 처리 결과에 따라 flag 업데이트 mov r1, r2 -> r1 = r2sudo apt-get update sudo apt-get install qemu-user-static qemu-system mvn r1, r2 sudo apt-get install gcc-arm-linux-gnueabi $-> r1 = 0xffffffff ^ r2$ 이후에 아무런 C 소스 파일을 작성한다. cmp r1, r2 -> r1 - r2 하여 비교 후 state flag 업데이트 arm-linux-gnueabi-gcc -g 소스파일 cmn r1, r2 sudo apt-get install gdb-multiarch (cmp negative) -> r1 + r2 하여 비교 터미널을 2개 띄운다. A 터미널에서 아래 명령어를 수행한다. tsteq r1, r2 -> r1 & r2 하여 비교 후 조건 flag 업데이트 qemu-arm-static -g 1234 -L /usr/arm-linuxgnueabi ./a.out

teq r1, r2

-> r1 ^ r2 하여 비교 후 조건 flag 업데이트

B 터미널에서 아래 명령어를 수행한다.	
gdb-multiarch	
file a.out	
target remote localhost:1234	
b main	
С	
이후부터 디버깅을 진행하면 된다.	
다른 모든 프로그램도 이러한 방법으로 디버깅을 수행할 수 있다.	
이제 ARM Architecture에 대해 Deep Down 할 수 있 는 기점이 마련되었다.	
출처 링크	
http://cafe.naver.com/hestit/3204	