





# Unidad 2 Modelo de Programación del 80x86 de Intel

SISTEMAS BASADOS EN MICROPROCESADORES

Grado en Ingeniería Informática
Doble Grado en Ingeniería Informática y Matemáticas

**EPS - UAM** 



### Índice

#### 2. Modelo de programación del 80x86 de Intel.

- 2.1. Familia 80x86 como caso particular.
- 2.2 Registros internos y arquitectura del 80x86.
- 2.3. Acceso y organización de la memoria.
- 2.4. Modos de direccionamiento.
- 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86.
- 2.6. Estructura de un programa en ensamblador.
- 2.7. Instrucciones del ensamblador.
- 2.8. Mapa de memoria del sistema PC.
- 2.9. Interrupciones: mecanismo y vectores de interrupción.

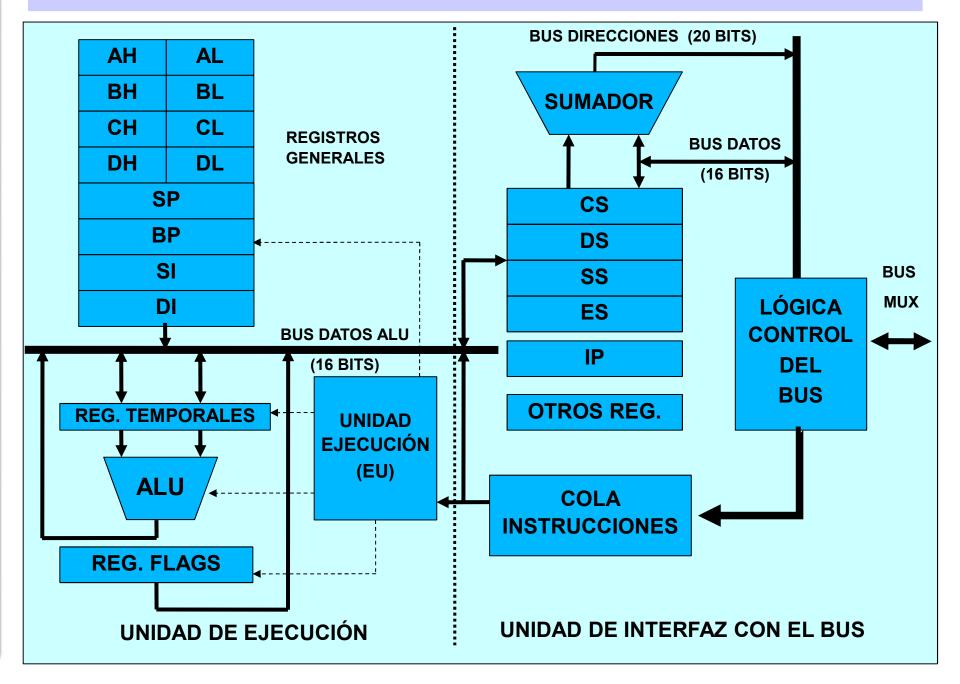


#### 2.1. Familia 80x86 como caso particular

- Microprocesadores aparecen en los 70 (1971-...) con 4 bits y luego 8 bits (8085 con 64KB de memoria).
- Inventados por **Intel** como circuitos integrados digitales y programables para sustituir circuitos digitales cableados.
- Familia 80x86 nace en 1978 con el 8086 (16 bits y 1 MB memoria). Continúa con: 80186, 80286, 80386, 80486, ...
- En paralelo aparece 8088 (ordenador personal de IBM o PC): 8086 de 8 bits.
- Competidor inicial: Motorola 6800 (8 bits) y 68000 (16 bits).
- Intel garantiza compatibilidad de sus microprocesadores desde los inicios e introduce la segmentación de memoria (segmentos de 64 KB)
- Tecnología CISC vs. RISC (más actual)

(2)

# 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (I)

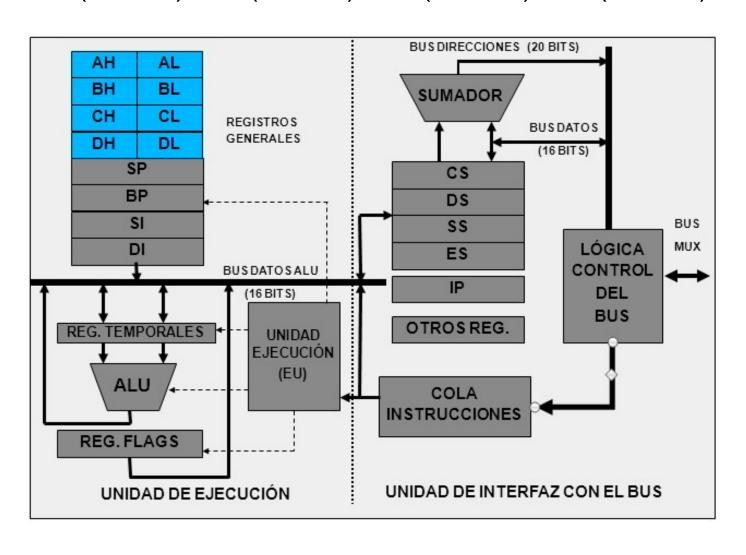


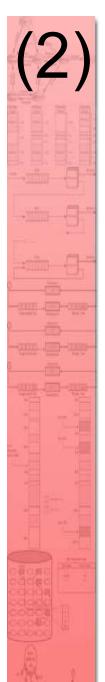


### 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (II)

Registros de datos

AX (AH-AL), BX (BH-BL), CX (CH-CL), DX (DH-DL)



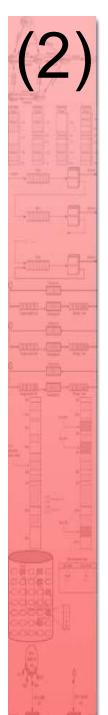


# 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (III)

Registros de datos

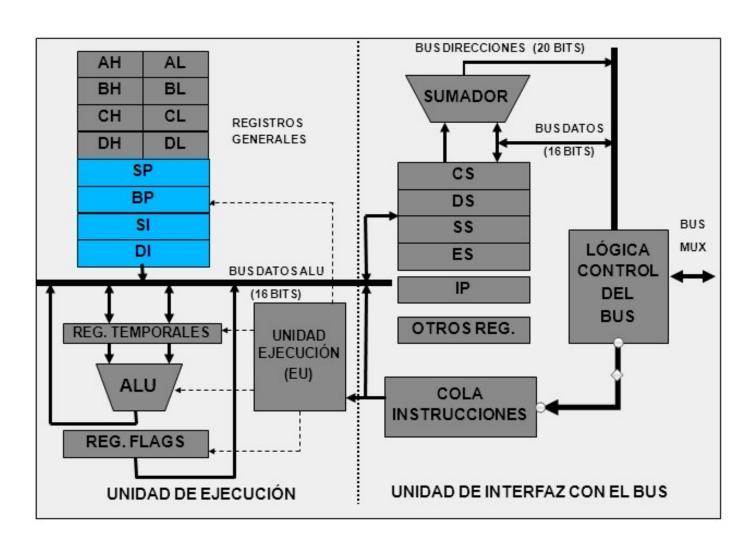
AX (AH-AL), BX (BH-BL), CX (CH-CL), DX (DH-DL)

- Actúan como acumuladores en instrucciones de transferencia, lógicas y aritméticas.
- Cada uno de 16 bits, divisible en 2 registros de 8 bits.
- Tareas específicas en algunos casos (para cualquier uso si están libres):
  - **AX**: Multiplicar, dividir y operaciones de E/S.
  - **BX**: Registro base para direccionamiento indirecto (apunta a la base de una tabla)
  - **CX**: Contador de bucles.
  - DX: Multiplicar, dividir, operaciones de E/S.



# 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (IV)

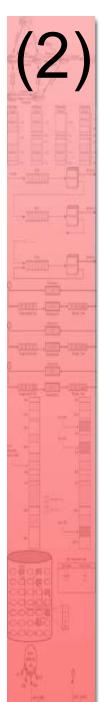
Registros punteros: SP, BP, SI, DI





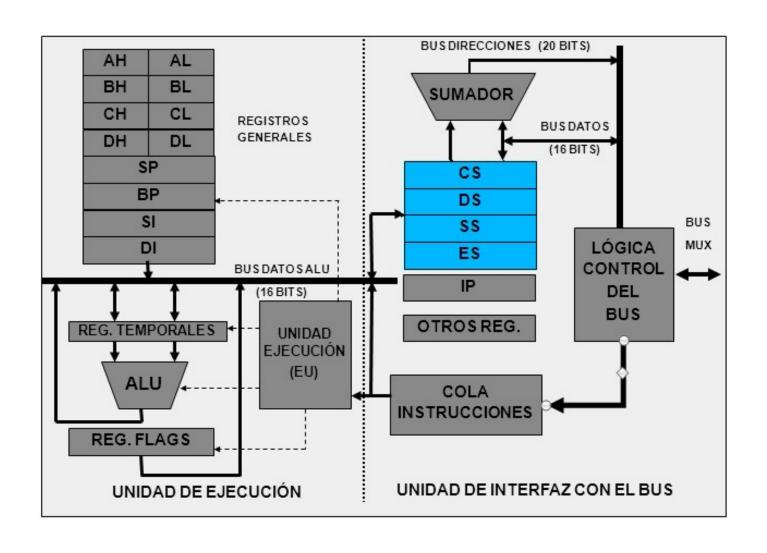
# 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (V)

- Registros punteros: SP, BP, SI, DI
  - Intervienen en el direccionamiento de memoria como desplazamientos (offsets) respecto a las zonas de memoria indicadas en registros de segmento.
  - **SP** (*Stack Pointer*): Usado junto al registro de segmento de pila **SS**. Interviene en:
    - Llamadas a subrutinas
    - Interrupciones
    - Instrucciones de manejo de pila
  - BP (Base Pointer): Usado junto al registro de segmento de pila SS. Útil para acceder a los parámetros de subrutinas pasados por pila.
  - SI (Source Index): Usado para indexar tablas en memoria (lectura). Para cualquier uso si está libre.
  - **DI** (*Destination Index*): Usado para indexar tablas en memoria (escritura). Para cualquier uso si está libre.



# 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (VI)

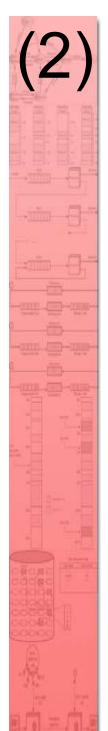
Registros de segmento: CS, SS, DS, ES





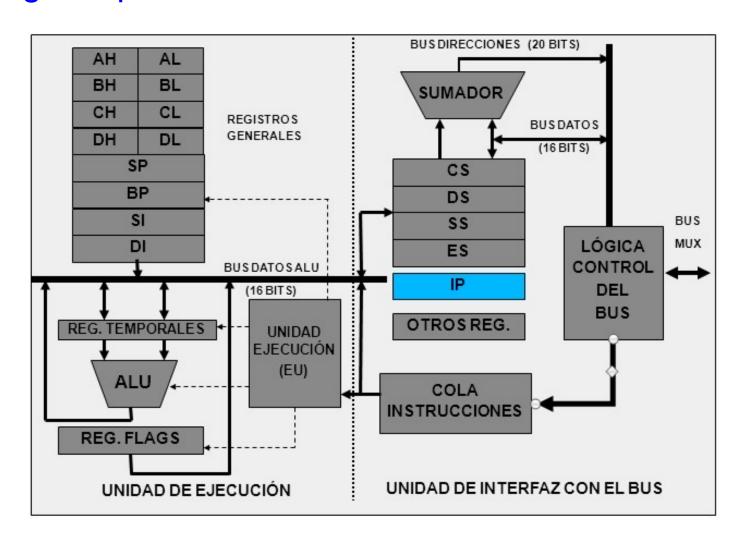
# 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (VII)

- Registros de segmento: CS, SS, DS, ES
  - Intervienen en el direccionamiento de memoria indicando zonas de 64KB de memoria (segmentos).
  - CS (Code Segment): Indica el segmento de código máquina (programa). Junto con el puntero de instrucciones IP constituye el contador de programa.
  - **SS** (*Stack Segment*): Indica el segmento de pila. Junto con **SP** o **BP** indica una posición absoluta de memoria en la pila.
  - **DS** (*Data Segment*): Indica el segmento principal de datos (variables globales).
  - **ES** (*Extra Segment*): Indica el segmento adicional de datos (variable globales).



# 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (VIII)

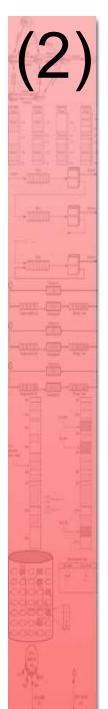
Registro puntero de instrucciones: IP





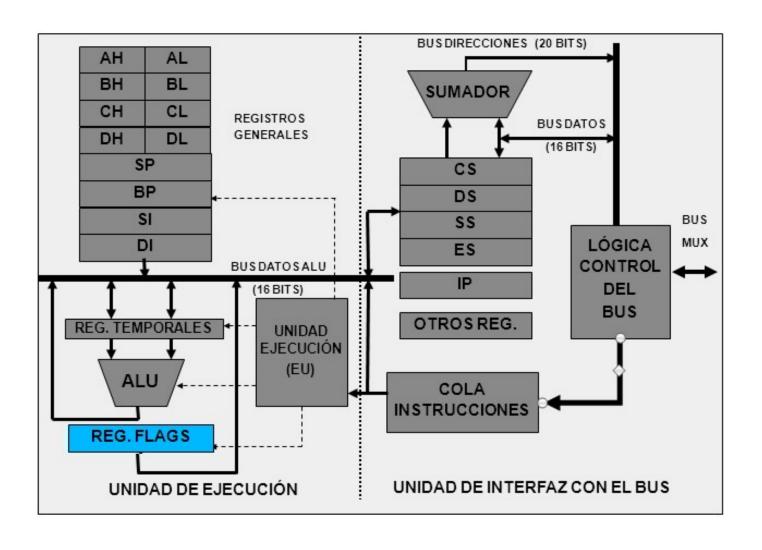
# 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (IX)

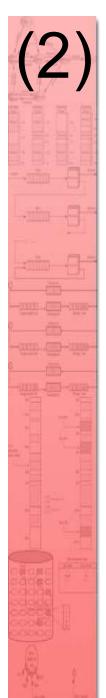
- Registro puntero de instrucciones: IP
  - Indica el desplazamiento (offset) dentro del segmento indicado por CS donde se encuentra la siguiente instrucción de código máquina que va a ser ejecutada (contador de programa).



## 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (X)

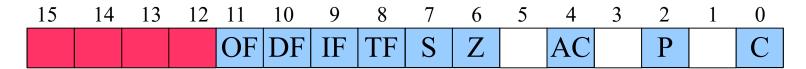
Registro de estado (FLAGS)





# 2.2. Registros internos y arquitectura del 80x86 (XI)

- Registro de estado (FLAGS)
  - Algunos de sus 16 bits indican información de estado del procesador y de la última operación de la ALU.



**IF**: bit de interrupciones

DF: bit de dirección

**OF**: bit de *overflow* 

Z: bit de cero

S: bit de signo

TF: bit de *trap* 

C: bit de acarreo

P: bit de paridad

AC: bit de acarreo auxiliar

- Las banderas (flags) C, AC, S, P, Z y OF dependen del resultado de la última operación ejecutada por la ALU.
- La bandera IF habilita o deshabilita las interrupciones hardware.
- La bandera TF habilita o deshabilita la ejecución "paso a paso".
- La bandera **DF** incrementa o decrementa los punteros índice en instrucciones de cadena.
- Todos los bits pueden ponerse a 0 o a 1 con instrucciones específicas.



### 2.3. Acceso y organización de la memoria (I)

- Memoria física de un sistema basado en 8086 organizada como 2<sup>20</sup> posiciones de 1 byte (1 MB).
- Memoria física de 1 MB dividida a nivel lógico en "segmentos" de 64 KB.
- Los segmentos empiezan en direcciones múltiplo de 16.
- Dos segmentos consecutivos están separados por 16 bytes.
- En un programa, las instrucciones suelen estar en un segmento, los datos en uno o varios segmentos distintos y la pila en otro (hay casos en que esto no se cumple).
- La CPU puede acceder a la vez hasta a cuatro segmentos distintos (registros CS, DS, ES y SS con valores distintos).
- Puede haber solapamiento total o parcial de segmentos (caso extremo: CS, DS, ES y SS con mismo valor).
- El programa puede cambiar en cualquier momento el valor de los registros de segmento.



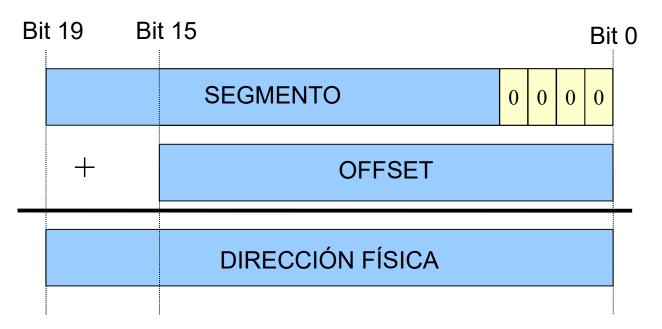
### 2.3. Acceso y organización de la memoria (II)

Acceso a memoria (modo real)

Hardware: 20 bits de dirección (A19-A0)

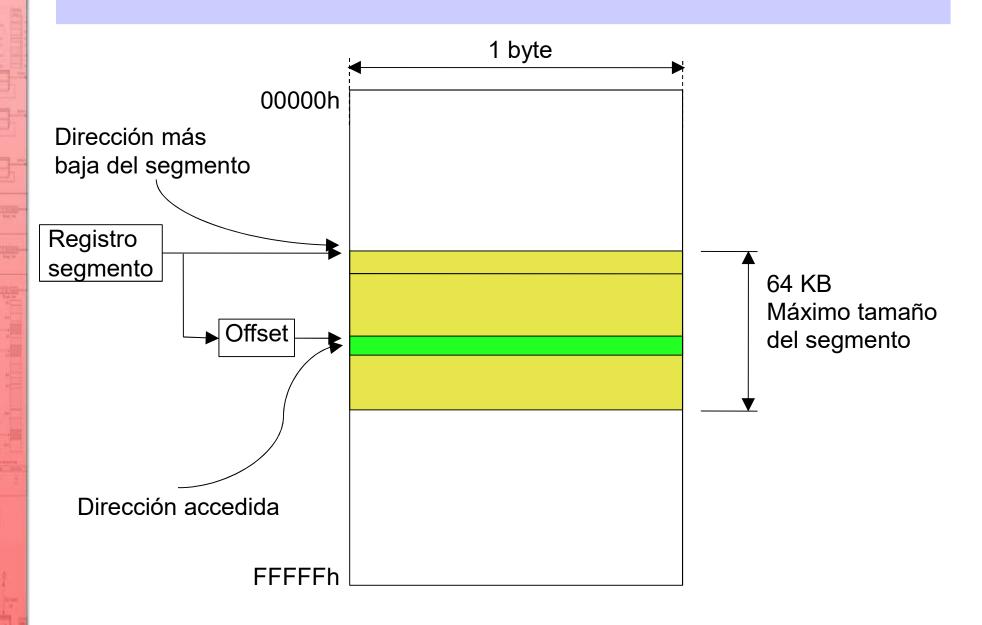
Software: 32 bits (16 bits de Segmento y 16 bits de Offset)

#### DIRECCIÓN FÍSICA = Segmento x 16 + Offset



(2)

### 2.3. Acceso y organización de la memoria (III)



### 2.3. Acceso y organización de la memoria (IV)

- Ejemplos de acceso a memoria (modo real)
  - CS = A783h (segmento) IP = 403Eh (offset)

```
Dirección física = A783h x 16 + 403Eh = A783h x 10h + 403Eh = A7830h + 403Eh = AB86Eh
```

ES = 54A3h (segmento)
 DI = 1F2Bh (offset)

Dirección física = **54A30h** + **1F2Bh** = **5695Bh** 

• SS = 4675hSP = A001h

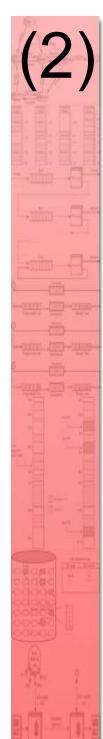
Dirección física = 46750h + A001h = 50751h



### 2.3. Acceso y organización de la memoria (V)

- Acceso a memoria desde programas
  - El acceso puede ser a un byte o dos consecutivos (una palabra) según el registro que intervenga en la instrucción.
  - *Ejemplo*: si previamente se han ejecutado las siguientes instrucciones:

```
mov AX, 2000h
 mov DS, AX
                                             32
                                      20455h
el resultado de las siguientes
                                      20456h
                                             2F
operaciones es:
                                      20457h
                                             95
 mov AX, [455h]; AX = 2F32h
                                             E4
                                      20458h
 mov AX, [456h]; AX = 952Fh
                                             FB
                                      20459h
 mov AH, [457h]; AH = 95h
 mov AL, [458h]; AL = E4h
```



### 2.4. Modos de direccionamiento (I)

- Siete modos de direccionamiento:
  - Inmediato
  - Por registro
  - Directo
  - Indirecto
  - Relativo
  - Indexado
  - Implícito
- Los modos directo e indirecto consisten en "punteros" a memoria.

### 2.4. Modos de direccionamiento (II)

Direccionamiento inmediato

El operando fuente siempre es un valor y el destino un registro.

#### Ejemplos:

```
mov CL, 3Fh ; 3Fh \Rightarrow CL mov SI, 4567h ; 4567h \Rightarrow SI
```

Direccionamiento por registro

Ambos operandos son siempre registros.

#### Ejemplos:

```
mov DX, CX ; CX \Rightarrow DX mov BH, CL ; CL \Rightarrow BH
```



### 2.4. Modos de direccionamiento (III)

#### Direccionamiento directo

El *offset* de la posición de memoria a la que se quiere acceder se especifica en la instrucción. Por defecto, el segmento lo indica **DS**.

```
Ejemplos si DS = 3000h:
```

```
mov DX, [678Ah] ; carga en DL el contenido de la posición
```

; de memoria 3678Ah y en DH el

; contenido de la posición de memoria

; 3678Bh.

mov AL, [32h]; carga en **AL** el contenido de la posición

; de memoria 30032h

mov [800h], BL ; carga en la posición de memoria **30800h** 

; el contenido de BL.



### 2.4. Modos de direccionamiento (IV)

Direccionamiento indirecto por registro

La dirección efectiva del operando está contenida en uno de los registros **BX**, **BP**, **SI** o **DI**.

```
Ejemplo:
mov AX, [BX]
```

Direccionamiento relativo a base

La dirección efectiva se obtiene sumando un desplazamiento al registro **BX** o al **BP**.

Ejemplos equivalentes si offset de la TABLA es 4:

```
mov AX, [BX]+4
mov AX, 4[BX]
mov AX, TABLA[BX]
mov AX, [BX+4]
```



### 2.4. Modos de direccionamiento (V)

#### Direccionamiento indexado

La dirección efectiva se calcula sumando un desplazamiento al contenido de **SI** o **DI**.

Ejemplos equivalentes si *offset* de la TABLA es 4:
mov AX, [SI]+4
mov AX, 4[SI]
mov AX, TABLA[SI]
mov AX, [SI+4]

#### Direccionamiento indexado a base

La dirección efectiva se obtiene sumando **BX** o **BP** con **SI** o **DI** y/o un offset directo.

```
Ejemplos:

mov AX, TABLA[BX][SI]

mov AX, TABLA+[BX]+[SI]
```



### 2.4. Modos de direccionamiento (VI)

#### Direccionamiento relativo

Usado en saltos condicionales: El operando es un desplazamiento de 8 bits con signo (-128 a 127) que se suma al puntero de instrucciones **IP**.

#### Ejemplos:

```
jnc 26
```

jz etiqueta ; si la etiqueta está a una distancia

; mayor o igual que -128 y menor que 128

#### Direccionamiento implícito

No es necesario indicar el operando (es implícito).

#### Ejemplos:

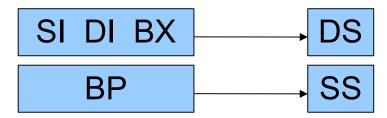
```
cli ; pone a 0 el flag de interrupciones
```

stc ; pone a 1 el flag de acarreo

### (2)

### 2.4. Modos de direccionamiento (VII)

 Registros de segmento por defecto en direccionamiento indirecto, relativo e indexado:



- Uso forzado de otro registro de segmento:
   La dirección se prefija con el registro deseado.
- Ejemplos con DS = 3000h, CS = 2000h, ES = A000h,
   SS = E000h, SI = 100h y BP = 500h



### 2.4. Modos de direccionamiento (VIII)

 Si el dato es una constante de un byte, el número de bytes de la transferencia se indica explícitamente:

```
mov BYTE PTR [ 3Ah ], 4Fh ; 4Fh \Rightarrow [3003Ah] ; 4Fh \Rightarrow [3003Ah] , 0 \Rightarrow [3003Bh] mov [ 3Ah ], 4F00h ; 0 \Rightarrow [3003Ah] , 4Fh \Rightarrow [3003Ah] , 4Fh \Rightarrow [3003Bh] mov BYTE PTR [ 3Ah+SI ], 4 ; 4 \Rightarrow [3013Ah]
```



# 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (I)

- Las directivas son instrucciones para el ensamblador.
- No se traducen a instrucciones de código máquina.
- Tres tipos principales de directivas:
  - Definición de símbolos
  - Definición de datos
  - Definición de segmentos y procedimientos



## 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (II)

Directivas de definición de símbolos

Asignan nombres simbólicos a expresiones. Después de la asignación, el nombre puede ser empleado en cualquier parte del programa.

- EQU puede usarse para asignar texto o expresiones numéricas.
- = sólo permite asignaciones numéricas y puede redefinirse.

#### Ejemplos:

```
EQU
                        1024
K
              EQU
TABLA
                       TABLA[BX+SI]
K2
              EQU
              EQU
CONTADOR
                       CX
                       2*K
DOBLEK
              EQU
MIN DIAS
              EQU
                       60*24
CONSTANTE
                   20h
CONSTANTE
                   CONSTANTF + 1
```



### 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (III)

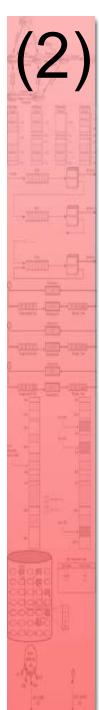
Directivas de definición de datos

Reservan espacio de memoria, asignan un valor y definen un nombre para la variable.

- DB reserva 1 byte
- **DW** reserva 2 bytes (1 palabra)
- DD reserva 4 bytes (2 palabras)
- DQ reserva 8 bytes (4 palabras)

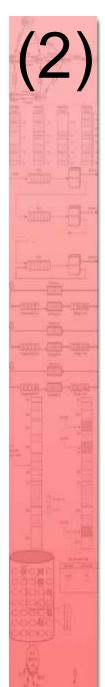
#### • Ejemplos:

```
NUMEROS
                   4, 5*9, 10h+4, 23h, 'A'
             DB
                                             ; 1 byte por elemento
TEXTO DB
             "Final", 13, 0Ah
                    1000, -200, 400/60, 80h
NUM
             DW
                                             ; 2 bytes por elemento
NUMMM
             DD
                    200000h
                                             ; 4 bytes por elemento
                    6 dup (10h)
                                             ; 10h seis veces seguidas
              DB
                    10h dup("Pila")
                                             ; PilaPilaPila .....
              DB
I FTRA
             DB
                                 ; reserva 1 byte sin asignar valor
LETRAS
             DB
                    8 dup (?)
CEERCANO
                    LETRA
             DW
                                 : almacena offset de LETRA
LEJANO
             DD
                    LETRA
                                 ; almacena offset y segmento de LETRA
```



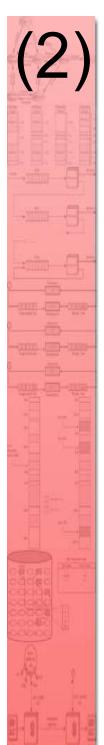
# 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (IV)

- Directivas de definición de segmentos y procedimientos
  - SEGMENT y ENDS: Delimitan el inicio y final de un segmento lógico (conjunto de variables o instrucciones de ensamblador) y le dan un nombre. El segmento de pila se llama STACK.
  - ASSUME reg\_seg: nombre\_segmento[, ...]: Indican el registro de segmento por defecto para direccionar las variables contenidas en el segmento lógico indicado.
  - PROC y ENDP: Delimitan el principio y final de un procedimiento (rutina, subrutina, ...).
    - Un procedimiento es una parte de un programa que puede ser accedido desde diferentes lugares de un programa.
    - El procedimiento puede ser NEAR (cercano) o FAR (lejano).
    - Cercano: sólo se puede llamar desde mismo segmento.
    - Lejano: puede ser llamado desde cualquier segmento.



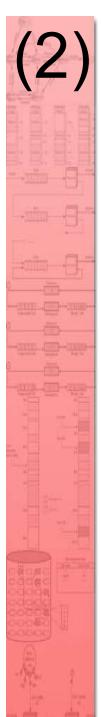
# 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (V)

- Directivas de definición de segmentos y procedimientos
  - **PUBLIC**: Indica al montador (*linker*) que una etiqueta (variable o procedimiento) declarada en el fichero puede ser referenciada desde otros ficheros (es pública).
  - EXTRN: Indica al montador (*linker*) que una etiqueta está declarada en otro fichero (es externa).
  - ORG offset: Fuerza que la siguiente variable o instrucción de código máquina empiece en el desplazamiento (offset) indicado.
  - **END:** Indica final del programa. Si va seguido por una etiqueta, indica al ensamblador la primera instrucción que debe ser ejecutada.



# 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (VI)

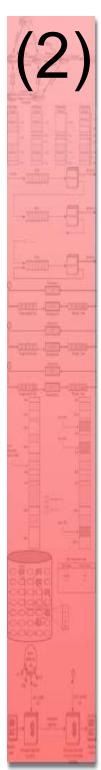
- Los operadores son modificadores que aparecen en una directiva o instrucción de ensamblador.
- Su valor se calcula en tiempo de ensamblado, por lo que no pueden contener variables ni registros.
- Cuatro tipos de operadores:
  - Operadores aritméticos
  - Operadores lógicos
  - Operadores que devuelven valores
  - Operadores de atributo



## 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (VII)

- Operadores aritméticos: +, -, \*, /, MOD, SHL, SHR
  - Combinan operandos numéricos para dar un resultado.
  - Ejemplos:

```
PI EQU 31415 / 10000 ; cociente de división entera MOV AX, 2 * PI MOV CX, 31415 MOD 10000 ; resto de división entera VAL EQU 10011101b VAL2 EQU VAL SHL 2 ; VAL2 vale 1001110100b VAL3 EQU VAL SHR 2 ; VAL3 vale 100111b
```



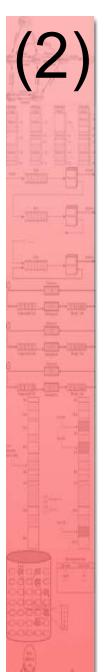
# 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (VIII)

- Operadores lógicos: OR , AND , XOR , NOT
  - Combinan operandos numéricos para dar un resultado.
  - Ejemplos:

MASCARA DB 4 AND 80

NUM EQU 20

NUMNEG EQU (NOT NUM) +1

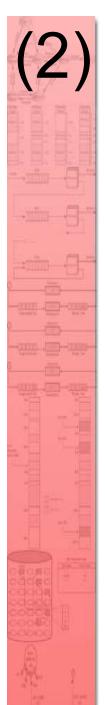


## 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (IX)

- Operadores que devuelven valores
  - \$: Devuelve el desplazamiento (offset) de la instrucción o directiva donde se encuentra. Suele usarse para calcular el tamaño de cadenas de caracteres.
  - OFFSET y SEG: devuelven el desplazamiento y número de segmento de una variable.
  - Ejemplos:

```
TEXTO DB "Hola qué tal" LONG TEXTO DB $-TEXTO
```

mov AX, **SEG** TEXTO mov DX, **OFFSET** TEXTO



## 2.5. Directivas y operadores del ensamblador del 80x86 (X)

- Operadores de atributo
  - PTR: Modifica el tipo de datos (BYTE, WORD, DWORD) de un operando.
  - Ejemplos:

```
TABLA DB 100 dup (0)
TABLA2 DW 100 dup (0)
```

```
mov AL, TABLA [0]
```

mov AX, WORD **PTR** TABLA [0]

mov AX, TABLA2 [0]

mov AL, BYTE **PTR** TABLA2 [0]

add WORD PTR TABLA [0], 0FFFFh

add BYTE PTR TABLA2 [0], 0FFh

inc WORD PTR [BX]

inc BYTE **PTR** [BX]



## 2.6. Estructura de un programa en ensamblador (I)

- ; Segmento de variables globales datos **segment** 
  - : Declaración de variables

datos ends

- ; Pueden haber varios segmentos
- ; de variables globales
- ; Segmento de pila pila **segment** *stack* "stack"
- ; Declaración de vector de bytes

pila **ends** 

```
; Segmento de instrucciones
codigo segment
      assume cs:codigo, ds:datos
      assume ss:pila
    procedimiento principal
  inicio proc far
     : Instrucciones en ensamblador
  inicio endp
     ; otros procedimientos
codigo ends
end inicio
```



## 2.6. Estructura de un programa en ensamblador (II)

#### Ejemplo 1

Innecesarias en este ejemplo

datos segment
tamano dw 5
tabla db "clave"
tabla2 db "clava"
resultado db 0
datos ends

pila segment stack "stack" db 64 dup (?) pila ends

```
codigo segment
       assume cs:codigo, ds:datos, ss:pila
inicio proc far
        mov ax, datos
        mov ds, ax
        mov ax, pila
        mov ss, ax
        mov sp, 64
        mov si, 0
        mov resultado, 0
seguir: mov al, tabla[ si ]
        cmp al, tabla2[ si ]
        inz distinto
        inc si
        cmp si, tamano
        jnz seguir
        mov resultado, 1
distinto: mov ax, 4C00h
        int 21h
inicio endp
codigo ends
       end inicio
```



# 2.6. Estructura de un programa en ensamblador (III)

#### Ejemplo 2

datos **segment**tamano **dw** 5
tabla **db** "clave"
datos **ends** 

datos2 **segment** tabla2 **db** "clava" datos2 **ends** 

pila segment stack "stack" db 64 dup (?) pila ends

```
codigo segment
       assume cs:codigo, ds:datos, es: datos2, ss:pila
inicio proc far
       imp lab1
resultado db 0
lab1: mov ax, datos
       mov ds, ax
       mov ax, datos2
       mov es. ax
       mov ax, pila
       mov ss, ax
       mov sp, 64
       mov resultado, 0
       mov si, 0
seguir: mov al, tabla[ si ]
                                  Innecesarias en
       cmp al, tabla2[ si ]
                                  este ejemplo
       inz distinto
       inc si
       cmp si, tamano
       jnz seguir
       mov resultado, 1
distinto: mov ax, 4C00h
       int 21h
inicio endp
end inicio
```



## 2.6. Estructura de un programa en ensamblador (IV)

### Ejemplo 3

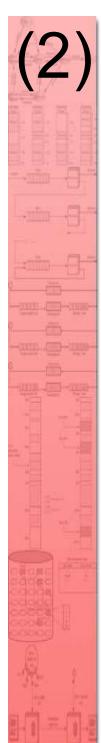
```
datos segment
       org 100
       db "clave1"
tabla
       org 200
tabla2 db "clave2"
datos ends
```

```
datos2 segment
tabla3 dw 3 dup (0)
datos2 ends
```

```
pila segment stack "stack"
       db 64 dup (?)
pila ends
```

```
codigo segment
       assume cs:codigo, ds:datos, es: datos2, ss:pila
inicio proc far
       mov ax, datos
       mov ds, ax
       mov ax, datos2
       mov es, ax
       mov ax, pila
       mov ss, ax
       mov sp, 64
       mov si, offset tabla
       mov di, offset tabla2
       mov cx, 6
seguir: mov al, [si]
       cmp al, [di]
       inz distinto
       inc si
       inc di
       dec cx
       inz seguir
       call guarda
distinto: mov ax, 4C00h
       int 21h
inicio endp
```

```
guarda proc
        mov si, 0
reptir: mov ax, word ptr tabla[ si ]
        mov tabla3[ si ], ax
        inc si
        inc si
        cmp si, 6
        inz repetir
        ret
quarda endp
codigo ends
end inicio
```



### 2.7. Instrucciones del ensamblador (I)

- Tipos de instrucciones básicas
  - Transferencia de datos
  - Operaciones aritméticas
  - Operaciones lógicas
  - Transferencia de control
  - Interrupciones
  - Activación de banderas (flags)



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (II)

#### Transferencia de datos

 MOV: transfiere datos entre registros o entre registros y posiciones de memoria.

MOV destino, fuente

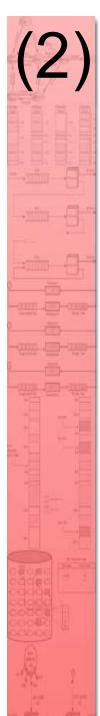
 XCHG: intercambia el contenido de dos registros o un registro y una posición de memoria.

XCHG destino, fuente

PUSH: almacena en la pila.
 PUSH fuente

POP: saca de la pila.

POP fuente



### 2.7. Instrucciones del ensamblador (III)

#### Entrada / Salida

- IN: lee un dato de un puerto.
   IN acumulador, puerto
- OUT: envía un dato a un puerto.
   OUT puerto, acumulador



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (IV)

#### Transferencia de direcciones

• **LEA**: carga dirección efectiva. Transfiere el offset de una posición de memoria a un registro de 16 bits.

LEA reg16, mem16

• LDS: carga puntero usando DS. Transfiere el contenido de la palabra de memoria especificada al registro indicado y el contenido de la siguiente palabra a DS.

LDS reg16, mem16

• **LES**: carga puntero usando ES. Transfiere el contenido de la palabra de memoria especificada al registro indicado y el contenido de la siguiente palabra a ES.

LES reg16, mem16



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (V)

#### Transferencia del registro de banderas

- PUSHF: almacena el registro de banderas en la pila.
   PUSHF
- POPF: carga el registro de banderas de la pila.
   POPF



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (VI)

#### **Operaciones aritméticas**

- Operan enteros de 8 o 16 bits.
- Enteros sin signo:
  - **0** a **255** (8 bits), **0** a **65535** (16 bits)
- Enteros con signo:
  - -128 a 127 (8 bits), -32768 a 32767 (16 bits)
  - Bit más significativo (signo): 0 (positivo), 1 (negativo)



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (VII)

#### **Operaciones aritméticas**

 ADD: suma el operando fuente y el destino, dejando el resultado en el destino.

ADD destino, fuente

 ADC: suma al operando fuente el destino y el valor de la bandera de acarreo.

ADC destino, fuente

 INC: incrementa en uno el registro o posición de memoria.

INC operando



### 2.7. Instrucciones del ensamblador (VIII)

#### **Operaciones aritméticas**

 SUB: resta del operando destino el fuente, dejando el resultado en el destino.

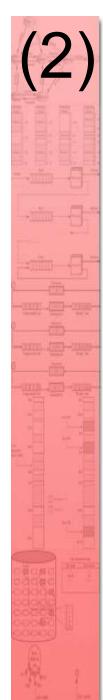
SUB destino, fuente

 SBB: resta del operando destino el fuente y el valor de la bandera de acarreo, dejando el resultado en el destino.

SBB destino, fuente

 DEC: decrementa en uno el registro o posición de memoria.

DEC operando



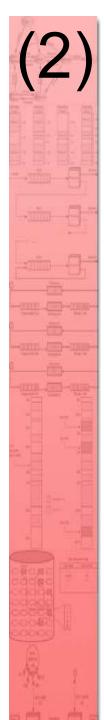
## 2.7. Instrucciones del ensamblador (IX)

#### **Operaciones aritméticas**

MUL: multiplica el operando por AL (operando de 8 bits)
 o AX (operando de 16 bits). Resultado en AX (operando de 8 bits) o DX:AX (operando de 16 bits).

MUL operando

- IMUL: multiplica con signo.
   IMUL operando
- DIV: divide AX (operando de 8 bits) o DX:AX (operando de 16 bits) por el operando sin signo.
   Cociente en AL y resto en AH (operando de 8 bits).
   Cociente en AX y resto en DX (operando de 16 bits).
   DIV operando
- IDIV: divide con signo.
   IDIV operando



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (X)

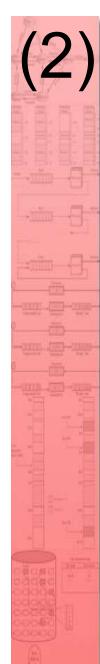
#### **Operaciones aritméticas**

 NEG: realiza el complemento a dos de un registro o posición de memoria.

NEG operando

 CMP: Resta del operando destino el fuente sin modificar destino (actualiza banderas).

CMP destino, fuente



### 2.7. Instrucciones del ensamblador (XI)

#### **Operaciones lógicas**

 AND: operación AND entre registros o entre registro y posición de memoria, dejando el resultado en destino.

AND destino, fuente

 OR: operación OR entre registros o entre registro y posición de memoria, dejando el resultado en destino.

OR destino, fuente

 XOR: operación OR EXCLUSIVA entre registros o entre registro y posición de memoria, dejando el resultado en destino.

XOR destino, fuente

 NOT: complemento a uno de un registro o posición de memoria.

NOT operando



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (XII)

#### **Operaciones lógicas**

• **TEST**: operación AND entre operando fuente y destino sin modificar destino (actualiza banderas).

TEST destino, fuente

 SAL / SHL: desplazamiento aritmético o lógico a la izquierda.

SAL operando, 1 SAL operando, CL

• SAR: desplazamiento aritmético a la derecha.

SAR operando, 1 SAR operando, CL

SHR: desplazamiento lógico a la derecha.

SHR operando, 1 SHR operando, CL



### 2.7. Instrucciones del ensamblador (XIII)

#### **Operaciones lógicas**

• ROL: rotación a izquierda.

ROL operando, 1 ROL operando, CL

ROR: rotación a derecha.

ROR operando, 1 ROR operando, CL

• RCL: rotación a izquierda con bandera de acarreo.

RCL operando, 1 RCL operando, CL

RCR: rotación a derecha con bandera de acarreo.

RCR operando, 1 RCR operando, CL



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (XIV)

#### Transferencia de control

- CALL: Inicia la ejecución de un procedimiento o subrutina. Puede estar en mismo segmento o en otro.
   CALL operando
- RET: retorno de un procedimiento o subrutina.

RET

RET desplazamiento (retorna y suma desplazamiento a **SP** para descartar parámetros de entrada en la pila)

JMP: salta a la instrucción indicada por el operando.
 JMP operando



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (XV)

#### Transferencia de control

#### Saltos condicionales:

- Saltan a la instrucción indicada por el operando si se cumple la condición de un flag. Siguen con siguiente instrucción si la condición no se cumple.
- Suelen ejecutarse tras una operación aritmética o lógica (habitualmente tras una comparación con CMP o TEST).
- El salto no puede ser nunca mayor de 127 bytes adelante o 128 atrás.



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (XVI)

#### Transferencia de control (saltos condicionales)

Operacíón entre enteros con signo				
11	JE/JZ	Z=1		
<b>&lt;&gt;</b>	JNE/JNZ	Z=0		
>	JG	Z=0 y S=0		
>=	JGE	S=0		
<	JL	S<>0		
<=	JLE	Z=1 o S<>0		

Operación entre enteros sin signo				
=	JE/JZ	Z=1		
<b>&lt;&gt;</b>	JNE/JNZ	Z=0		
>	JA	Z=0 y C=0		
>=	JAE	C=0		
<	JB	C<>0		
<=	JBE	Z=1 o C<>0		

JCXZ	CX=0	si CX=0
JO	O=1	si overflow
JNO	O=0	si no overflow
JS	S=1	si signo -
JNS	S=0	si signo +
JC	C=1	si acarreo
JNC	C=0	si no acarreo
JP/JPE	P=1	si paridad par
JNP/JPO	P=0	si paridad impar

G: greater

L: less

E: equal

A: above

B: below



## 2.7. Instrucciones del ensamblador (XVII)

#### **Interrupciones**

• **INT**: ejecuta la rutina de servicio a la interrupción indicada por el número.

INT número

• IRET: retorno de la rutina de servicio.

**IRET** 

## (2)

## 2.7. Instrucciones del ensamblador (XVIII)

#### Activación de banderas (flags)

- STC: acarreo C := 1.
- CLC: acarreo C := 0. CLC
- CMC: complementa acarreo C.
   CMC
- STI: interrupciones IF := 1 (activa interrupciones)
   STI
- CLI: interrupciones IF := 0 (desactiva interrupciones)

### 2.8. Mapa de memoria del sistema PC

#00000-#0007F

#00080-#000FF

#00100-#001FF

#00200-#003FF

#00400-#004FF

#00500-#005FF

#00600-#9FFFF

#A0000-#AFFFF

#B0000-#BFFFF

#C0000-#EFFFF

#F0000-#FFFFF

Zona de vectores de interrupción del BIOS

Zona de vectores de interrupción del DOS

Zona de vectores de interrupción de usuario

Zona de vectores de interrupción del BASIC

Área de datos del BIOS

Área de datos del DOS y del BASIC

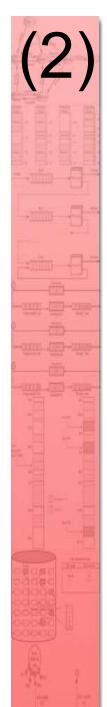
Memoria del usuario para programas

Área de memoria de expansión de pantalla

Área de memoria de pantalla

Extensiones BIOS, no ocupada completamente

Área de ROM BIOS

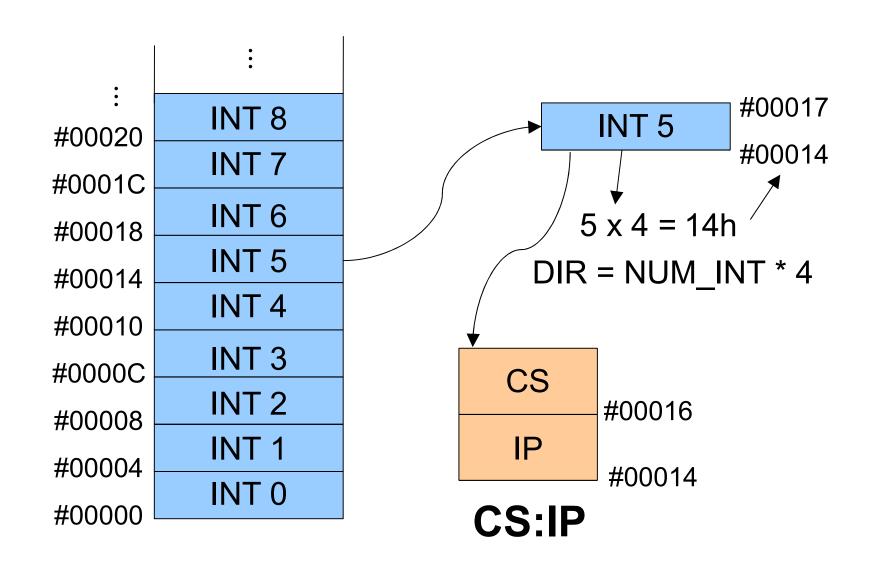


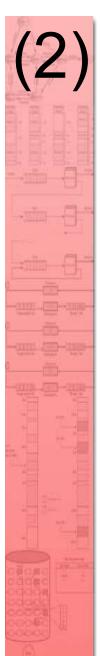
## 2.9. Interrupciones: mecanismo y vectores de interrupción (I)

- Las interrupciones son llamadas a rutinas del sistema (normalmente servicios del BIOS o del SO).
- Estas rutinas están "residentes" en memoria.
- Las posiciones de memoria donde empiezan las rutinas se guardan en una tabla en memoria.
- Esta tabla se encuentra al principio de la memoria en DOS: desde la dirección 0 a la 3FFh.
- Cada 4 bytes de esta tabla constituyen un vector de interrupción (offset y segmento donde comienza la rutina de servicio a esa interrupción).



## 2.9. Interrupciones: mecanismo y vectores de interrupción (II)





## 2.9. Interrupciones: mecanismo y vectores de interrupción (III)

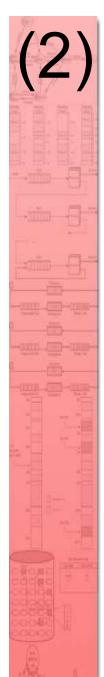
• Instalación de una rutina de servicio a interrupción:

```
mov ax, 0
mov es, ax
cli
mov es:[ DIR ], OFFSET rutina_servicio
mov es:[ DIR + 2 ], SEG rutina_servicio
sti
```



## 2.9. Interrupciones: mecanismo y vectores de interrupción (IV)

- Interrupciones software: Se provocan desde un programa con la instrucción INT n (n entre 0 y 255).
   No pueden desactivarse (enmascararse).
- Interrupciones hardware: Se provocan a través de dos pines del microprocesador: INTR, NMI.
  - Enmascarables:
    - Se activan por hardware poniendo a 1 el pin INTR.
    - Se enmascaran con la bandera IF a 0.
    - Los dispositivos indican el número de interrupción en el bus de datos.
  - No enmascarables:
    - Se activan por hardware mediante flanco ascendente en el pin NMI.
    - Equivalen a la INT 2 de software



## 2.9. Interrupciones: mecanismo y vectores de interrupción (V)

- Fases de ejecución de una interrupción por la CPU:
  - 1. Se apilan banderas y dirección de retorno:
    - Registro de estado (2 bytes)
    - Segmento de código de dirección de retorno.
    - Desplazamiento de dirección de retorno.
  - 2. Se ponen a 0 bit de interrupción **IF** y de traza **TF** (enmascarando interrupciones hardware y desactivando ejecución paso a paso).
  - 3. Se lee vector de interrupción (**CS:IP**) con dirección de primera instrucción de la rutina de servicio.
  - 4. Se ejecuta la rutina de servicio.
  - 5. La rutina de servicio acaba con instrucción **IRET**.
  - 6. Se desapilan dirección de retorno y estado:
    - **IP** := Desplazamiento @ retorno
    - **CS** := Segmento @ retorno
    - Registro de estado := banderas