

UMach Spezifikation

19. Juli 2012

Inhaltsverzeichnis

1	Einführung	5
2	Organisation der UMach VM	6
2.1	Aufbau	6
2.1.1	Betriebsmodi	6
2.1.2	Neumann Zyklus	7
2.2	Register	9
2.2.1	Allzweckregister	9
2.2.2	Spezialregister	10
2.3	Der Speicher	11
2.3.1	Adressierungsarten	11
2.3.2	Der Stack	12
3	Instruktionssatz	14
3.1	Instruktionsformate	14
3.1.1	000	15
3.1.2	NNN	15
3.1.3	R00	15
3.1.4	RNN	16
3.1.5	RR0	16
3.1.6	RRN	16
3.1.7	RRR	17
3.1.8	Zusammenfassung	17
3.2	Verteilung des Befehlsraums	17
3.3	Kontrollinstruktionen	21
3.3.1	NOP	21
3.3.2	EOP	21
3.4	Lade- und Speicherbefehle	21
3.4.1	SET	21
3.4.2	CP	22
3.4.3	LB	22
3.4.4	LW	23
3.4.5	SB	23
3.4.6	SW	24
3.4.7	PUSH	25

3.4.8	POP	25
3.5	Arithmetische Instruktionen	26
3.5.1	ADD	26
3.5.2	ADDU	27
3.5.3	ADDI	27
3.5.4	SUB	27
3.5.5	SUBU	28
3.5.6	SUBI	28
3.5.7	MUL	28
3.5.8	MULU	29
3.5.9	MULI	29
3.5.10	DIV	30
3.5.11	DIVU	30
3.5.12	DIVI	31
3.5.13	MOD	31
3.5.14	MODI	32
3.5.15	ABS	32
3.5.16	NEG	32
3.5.17	INC	33
3.5.18	DEC	33
3.6	Logische Instruktionen	33
3.6.1	AND	33
3.6.2	ANDI	33
3.6.3	OR	34
3.6.4	ORI	34
3.6.5	XOR	35
3.6.6	XORI	35
3.6.7	NOT	35
3.6.8	NOTI	36
3.6.9	NAND	36
3.6.10	NANDI	36
3.6.11	NOR	37
3.6.12	NORI	37
3.6.13	SHL	37
3.6.14	SHLI	38
3.6.15	SHR	38
3.6.16	SHRI	39
3.6.17	SHRA	39
3.6.18	SHRAI	39
3.6.19	ROTL	40
3.6.20	ROTLI	40
3.6.21	ROTR	41
3.6.22	ROTRI	41

3.7	Vergleichsinstruktionen	41
3.7.1	CMP	41
3.7.2	CMPU	42
3.7.3	CMPI	42
3.8	Übersprungsbefehle	42
3.8.1	BE	43
3.8.2	BNE	44
3.8.3	BL	44
3.8.4	BLE	44
3.8.5	BG	45
3.8.6	BGE	45
3.8.7	JMP	45
3.9	Unterprogramminstruktionen	45
3.9.1	CALL	45
3.9.2	RET	46
3.9.3	GO	46
3.10	Systeminstruktionen	46
3.10.1	INT	46
Tabellenverzeichnis		47
Glossar		48
Index		50

1 Einführung

UMach ist eine einfache virtuelle Maschine (VM), die einen definierten Instruktionssatz und eine definierte Architektur hat. UMach orientiert sich dabei an Prinzipien von RISC Architekturen: feste Instruktionslänge, kleine Anzahl von einfachen Befehlen, Speicherzugriff durch Load- und Store-Befehlen, usw. Die UMach Maschine ist Register-basiert. Der genaue Aufbau dieser Rechenmaschine ist im Abschnitt [2.1](#) ab der Seite [6](#) beschrieben.

Für den Anwender der virtuellen Maschine wird zuerst eine Assembler-Sprache zur Verfügung gestellt. In dieser Sprache werden Programme geschrieben und anschließend kompiliert. Die kompilierte Datei (Maschinen-Code) wird von der virtuellen Maschine ausgeführt.

Obwohl in diesem Dokument Namen von Assembler-Befehlen angegeben werden (siehe Kapitel [3](#), [Instruktionssatz](#)) spezifiziert dieses Dokument die UMach Maschine auf Maschinencode Ebene (Register, Bussystem, Instruktionen). Die Implementierung eines Assemblers ist frei, zusätzliche Befehle, Instruktionsformate, Aliase und sprachliche Konstrukte auf der Assembler-Ebene zu definieren. Z.B. auf Maschinencode-Ebene, sind die Befehle

```
ADD R1 R2 5
SUB R2 4
```

fehlerhaft, denn das Format der [ADD](#) und [SUB](#) Befehle verlangt die Angabe von drei Registern. Der Assembler ist frei, diese zusätzliche Formate zu definieren und zu erkennen, solange er gültigen UMach Maschinencode produziert. Gültiger Maschinencode für die obigen Befehle wäre

```
ADDI R1 R2 5 # Maschinencode 0x52 0x01 0x02 0x05
SUBI R2 R2 4 # Maschinencode 0x5A 0x02 0x02 0x04
```

2 Organisation der UMach VM

2.1 Aufbau

Die virtuelle Maschine besteht aus einem Kern und einer IO Einheit.

Der Kern der Maschine besteht aus den folgenden Komponenten:

1. Befehlsabruf Einheit (Instruction Fetch Unit)
2. Decodierungseinheit
3. Recheneinheit
4. Register

Die Decodierungseinheit ist dafür zuständig, eine abgerufene Instruktion zu decodieren, bzw. in ihren Komponenten zu zerteilen.

Die Recheneinheit ist für die tatsächliche Ausführung der Instruktionen zuständig.

Die Register sind die Speichereinheiten, die sich in der Maschine befinden.

2.1.1 Betriebsmodi

Ein **Betriebsmodus** bezieht sich auf die Art, wie die UMach VM läuft. Die UMach VM kann in einem der folgenden Betriebsmodi laufen:

1. Normalmodus
2. Einzelschrittmodus

Der standard-Modus ist der Normalmodus. Der Modus wird vor dem Hochfahren der Maschine festgelegt.

Normalmodus Die virtuelle Maschine führt ohne Unterbrechung ein Programm aus. Nach der Ausführung befindet sich die Maschine in einem Wartezustand, falls sie nicht ausdrücklich ausgeschaltet wird.

Einzelschrittmodus Die virtuelle Maschine führt immer eine einzige Instruktion aus und nach der Ausführung wartet sie auf einen externen Signal um mit der nächsten Instruktion fortzufahren. Dieser Modus soll dem Entwickler erlauben, ein Programm schrittweise zu debuggen.

2.1.2 Von Neumann Zyklus

Der Von Neumann Zyklus der UMach ist auf 4 Schritte verkürzt. Dies ist möglich, da die Instruktionsbreite immer aus 4 Wörtern besteht, und somit der „FETCH“ von Befehl und zugehörigen Operanden in einem gemeinsamen Schritt durchgeführt werden kann. Somit besteht der Zyklus aus einem beginnenden FETCH. Bei diesem wird der an der im Programmcounter PC liegende Adresse gespeicherte Befehl in das Instruktionsregister IR geladen. Danach wird der im ersten Byte liegende Befehl mit Hilfe des Befehlsdecoders decodiert und an der ALU entsprechend eingestellt.

In einem dritten Schritt EXECUTE wird die Instruktion ausgeführt. Der theoretisch 4. Schritt, das Inkrementieren des Programmcounters PC, wird parallel zu den FETCH und DECODE Vorgängen ausgeführt. Diese Tatsache ist bei Instruktionen, welche den Inhalt des PC manipulieren, zu berücksichtigen. Siehe auch Abbildung 2.1 auf der Seite 8.

Auflistung der Schritte:

1. FETCH – Holen der Instruktion aus dem Speicher von der Adresse, welche im PC vorliegt.
2. DECODE – Decodieren des Befehles und Einstellen der ALU.
3. EXECUTE – Auführen des Befehles in der ALU.
4. Update PC – Inkrementieren des PC. Findet parallel zu FETCH und DECODE statt.

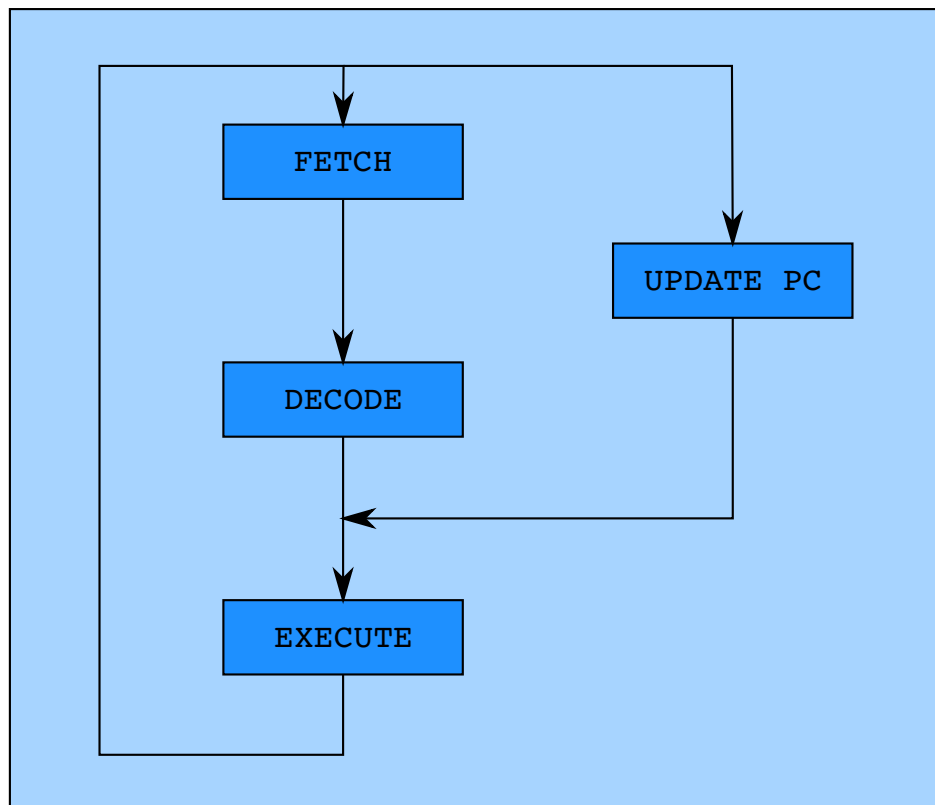


Abbildung 2.1: Von Neumann Zyklus

2.2 Register

Die **Register** sind die Speichereinheiten im Prozessor. Die meisten Anweisungen an die UMach Maschine operieren auf einer Art mit den Registern.

Für alle Register gilt:

1. Jedes Register ist ein Element aus der Menge \mathcal{R} , die alle Register beinhaltet. Die Notation $x \in \mathcal{R}$ bedeutet, dass x ein Register ist.
2. Die Speicherkapazität beträgt 32 Bit.
3. Es gibt eine eindeutige natürliche Nummer, die innerhalb der Maschine das Register identifiziert. Diese Nummer heißt **Registernummer** und wird von einer Instruktion auf Maschinencode-Ebene verwendet, wenn sie das Register anspricht – mit anderen Worten, auf Maschinencode-Ebene wird das Register durch seine Nummer angegeben.
4. Die UMach Maschine erwartet die Angabe eines Registers als numerischer Wert (Maschinenname). Jedoch verwendet der Programmierer der Maschine auf Assembler Ebene einen eindeutigen Namen dieses Registers. Dieser Name heißt **Assemblername**.

Die UMach Maschine hat zwei Gruppen von Registern: die Allzweckregister und die Spezialregister.

2.2.1 Allzweckregister

Es gibt 32 Allzweckregister, die dem Programmierer für allgemeine Zwecke zur Verfügung stehen. Diese 32 Register werden beim Hochfahren der Maschine mit dem Wert Null (0x00) initialisiert. Außer dieser Initialisierung, verändert die Maschine den Inhalt der Allzweckregister nur auf explizite Anfrage, bzw. infolge einer Instruktion.

Die 32 Register werden auf Maschinencode-Ebene von 1 bis 32 nummeriert (0x01 bis einschliesslich 0x20 im Hexadezimalsystem). Diese Nummer ist die **Registernummer** des Registers. Auf Assembler-Ebene, werden sie mit den Namen $R1, R2 \dots$ bis $R32$ angesprochen (Assemblername). Die Zahl nach dem Buchstaben R ist im Dezimalsystem angegeben und ist fester Bestandteil des Registernamens.

Assemblername	R1	R2	R3	...	R32
Registernummer	0x01	0x01	0x03	...	0x20

Das Register mit Nummer Null ($R0$), oder das Null-Register, ist ein Spezialregister, dass immer den Wert Null hat und nicht beschreibbar ist (siehe auch den Abschnitt 2.2.2 auf Seite 10).

Beispiel für die Verwendung von Registernamen:

Assembler	ADD	R1	R2	R3
Maschinencode	0x50	0x01	0x02	0x03
Bytes	erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
Algebraisch	$R_1 \leftarrow R_2 + R_3$			

2.2.2 Spezialregister

Die Spezialregister werden von der UMach Maschine für spezielle Zwecke verwendet, sind aber dem Programmierer sichtbar. Der Inhalt der Spezialregister kann von der Maschine während der Ausführung eines Programms ohne Einfluss seitens Programmierers verändert werden.

Nicht alle Spezialregister können durch Instruktionen überschrieben werden (sind schreibgeschützt).

Die [Registernummern](#) der Spezialregister setzen die Nummerierung der Allzweckregister zwar fort, die Assemblernamen aber nicht: es gibt kein Register $R33$. Die Tabelle 2.1 auf Seite 10 enthält die Liste aller Spezialregister. In der ersten Spalte steht der Assemblername, so wie er vom Programmierer verwendet wird. In der zweiten Spalte steht der Maschinenname im Dezimalsystem, so wie er im Maschinencode steht. Die dritte Spalte enthält eine kurze Beschreibung und Bemerkungen. Falls die Beschreibung nicht anders spezifiziert, ist das Register nicht schreibgeschützt.

Tabelle 2.1: Liste der Spezialregister

PC	33	„Instruction Pointer“, oder „Program Counter“. Enthält zu jeder Zeit die Adresse der nächsten Instruktion. Wird auf Null gesetzt, wenn die Maschine hochfährt. Wird nach dem Abfangen einer Instruktion in das Register IR automatisch inkrementiert. Schreibgeschützt.
SP	34	„Stack Pointer“. Enthält die Speicheradresse des höchsten Eintrag auf dem Stack. Wird beim Hochfahren der Maschine auf die maximal erreichbare Adresse im Speicher gesetzt. Siehe auch 2.3.2, Seite 12.
FP	35	„Frame Pointer“. Enthält die Startadresse des Stack Frames einer Subroutine und unterstützt die Implementierung von Funktionen.

IR	36	„Instruction Register“. Enthält die gerade ausgeführte Instruktion. Schreibgeschützt.
STAT	37	Enthält Status-Informationen. Diese Informationen sind in den einzelnen Bits dieses Register gespeichert. Welche Informationen vorhanden sind liegt an der jeweiligen Anwendung.
ERR	38	„Error“. Fehlerregister. Die einzelnen Bits geben Auskunft über Fehler, die mit der Ausführung des Programms verbunden sind. Liegt kein Fehler vor, so ist der Inhalt dieses Registers gleich Null.
HI	39	„High“. Falls eine Multiplikation durchgeführt wird, enthält dieses Register die höchstwertigen 32 Bits des Ergebnisses der Multiplikation und bildet zusammen mit dem Register LO das volle Ergebnis der Multiplikation. Falls eine Division durchgeführt wird, enthält dieses Register den Quotient der Division.
LO	40	„Low“. Falls eine Multiplikation durchgeführt wird, enthält dieses Register die niedrigstwertigen 32 Bits des Ergebnisses der Multiplikation und bildet zusammen mit dem Register HI das volle Ergebnis der Multiplikation. Falls eine Division durchgeführt wird, enthält dieses Register den Rest der Division.
CMPR	41	„Comparison Result“. Enthält das Ergebnis eines Vergleichs. Siehe auch Abschnitt 3.7, Seite 41.
ZERO	00	Enthält die Zahl Null. Schreibgeschützt.

2.3 Der Speicher

2.3.1 Adressierungsarten

Als RISC-orientierte Maschine, greift die UMach lediglich in zwei Situationen auf den Speicher zu: zum Schreiben von Registerinhalten in den Speicher (Schreibzugriff) und zum Lesen von Speicherinhalten in einen Register (Lesezugriff). Die [Adressierungsart](#) beschreibt dabei, wie der Zugriff auf den Speicher erfolgen sollte, bzw. wie die angesprochene Speicheradresse angegeben wird. Anders ausgedrückt, beantwortet die Adressierungsart die Frage „wie kann eine Instruktion der Maschine eine Adresse angeben?“.

Die UMach Maschine kennt eine einzige Adressierungsart: die indirekte Adressierung, die unten beschrieben wird. Die direkte Adressierung, die aus einer direkten Angabe eines Speicheradresse besteht, wird von der indirekten Adressierung überdeckt.

Indirekte Adressierung

Die indirekte Adressierung verwendet zwei Register B und I , die von der Maschine verwendet werden, um die endgültige Adresse zu berechnen: Eine Instruktion, die diese Adressierung verwendet, hat also das Format RRR (siehe auch 3.1.7).

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte	Algebraisch
Ladebefehl	R	B	I	$R \leftarrow mem(B + I)$
Speicherbefehl	R	B	I	$R \rightarrow mem(B + I)$

Die fünfte Spalte gibt jeweils den äquivalenten algebraischen Ausdruck wieder. $mem(x)$ steht dabei für den Inhalt der Adresse x .

Die zweite Zeile (Ladebefehl) bedeutet, dass die UMach Maschine die Inhalte der Register B und I aufaddieren soll, diese Summe als Adresse im Speicher zu verwenden und den Inhalt an dieser Adresse in den Register R zu kopieren.

Die dritte Zeile (Speicherbefehl) bedeutet: die Maschine soll den Inhalt des Registers R an die Adresse $B + I$ schreiben.

Üblicherweise enthält B eine Startadresse und I einen Versatz oder Index zur Adresse in B .

Vorteil der indirekten Adressierung ist, dass sie $2^{33} - 1$ mögliche Adressen ansprechen kann. Nachteil ist, dass zwei oder mehrere Instruktionen gebraucht werden, um diese Adressierung zu verwenden, denn die Register B und I erst entsprechend geladen werden müssen.

Die Register R , B und I stehen für beliebige Register.

2.3.2 Der Stack

Der Stack ist ein spezieller Bereich im Speicher. Mit „Speicher“ wird hiermit der Speicher-Adressraum, der am Speicher-Port auf dem Bussystem angeschlossen ist gemeint (nicht also der gesamte Speicherraum innerhalb des Busses).

Dieser Bereich fängt am Ende des Speichers mit der größten Adresse an und erstreckt sich bis zur derjenige Adresse, die im Register SP gespeichert ist. Die Stack-Größe ist damit dynamisch, denn das Register SP wird sowohl durch die Instruktionen **PUSH** und **POP**, als auch direkt vom Programmierer geändert. Das Wachsen des Stacks bedeutet, dass

das Register **SP** immer kleinere Werte annimmt. Das Schrumpfen des Stacks bedeutet, dass **SP** immer größere Werte annimmt. Wird versucht, den Inhalt von **SP** kleiner Null oder größer als die maximale Speicheradresse zu setzen, so wird dies von der Maschine verweigert und als Fehler im Register **ERR** signalisiert.

Beim Hochfahren der Maschine, wird das Register **SP** auf die maximal-erreichbare Speicheradresse gesetzt (Stack-Größe ist ein Byte).

3 Instruktionssatz

In diesem Kapitel werden alle Instruktionen der UMach VM vorgestellt.

3.1 Instruktionsformate

Eine Instruktion besteht aus einer Folge von 4 Bytes. Das [Instruktionsformat](#) beschreibt die Struktur einer Instruktion auf Byte-Ebene. Das Format gibt an, ob ein Byte als eine Registerangabe oder als reine numerische Angabe zu interpretieren ist.

Instruktionsbreite Jede UMach-Instruktion hat eine feste Bitlänge von 32 Bit (4 mal 8 Bit). Instruktionen, die für ihren Informationsgehalt weniger als 32 Bit brauchen, wie z.B. NOP, werden mit Nullbits gefüllt. Alle Daten und Informationen, die mit einer Instruktion übergeben werden, müssen in diesen 32 Bit untergebracht werden.

Byte Order Die Byte Order (Endianness) der gelesenen [Bytes](#) ist big-endian. Die zuerst gelesenen 8 Bits sind die 8 höchstwertigen (Wertigkeiten 2^{31} bis 2^{24}) und die zuletzt gelesenen Bits sind die niedrigstwertigen (Wertigkeiten 2^7 bis 2^0). Bits werden in Stücken von n Bits gelesen, wobei $n = k \cdot 8$ mit $k \in \{1, 4\}$ (bytewise oder wortweise).

Allgemeines Format Jede [Instruktion](#) besteht aus zwei Teilen: der erste Teil ist 8 Bit lang und entspricht dem tatsächlichen [Befehl](#), bzw. der Operation, die von der UMach virtuellen Maschine ausgeführt werden soll. Dieser 8-Bit-Befehl belegt also die 8 höchstwertigen Bits einer 32-Bit-Instruktion. Die übrigen 24 Bits, wenn sie verwendet werden, werden für Operanden oder Daten benutzt. Beispiel einer Instruktionszerlegung:

Instruktion (32 Bit)	00000001	00000010	00000011	00000100
Hexa	01	02	03	04
Byte Order	erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
Interpretation	Befehl (8 Bit)	Operanden, Daten oder Füllbits		

Die Instruktionsformate unterscheiden sich lediglich darin, wie sie die 24 Bits nach dem 8-Bit **Befehl** verwenden. Das wird auch in der 3-buchstabigen Benennung deren Formate wiedergegeben.

In den folgenden Abschnitten werden die UMach-Instruktionsformate vorgestellt. Jede Angegebene Tabelle gibt in der ersten Zeile die Reihenfolge der Bytes an. Die nächste Zeile gibt die spezielle Belegung der einzelnen Bytes an.

3.1.1 000

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
Befehl	nicht verwendet		

Eine Instruktion, die das Format 000 hat, besteht lediglich aus einem Befehl ohne Argumenten. Die letzten drei Bytes werden von der Maschine nicht ausgewertet und sind somit Füllbytes. Es wird empfohlen, die letzten 3 Bytes mit Nullen zu füllen.

3.1.2 NNN

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
Befehl	numerische Angabe N		

Die Instruktion im Format NNN besteht aus einem Befehl im ersten Byte und aus einer numerischen Angabe N (einer Zahl), die die letzten 3 Bytes belegt. Die Interpretation der numerischen Angabe wird dem jeweiligen Befehl überlassen.

3.1.3 R00

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
Befehl	R_1	nicht verwendet	

Die Instruktion im Format R00 besteht aus einem Befehl im ersten Byte gefolgt von der Angabe eines Registers im zweiten Byte. Die letzten zwei Bytes werden nicht verwendet, bzw. werden ignoriert.

3.1.4 RNN

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
Befehl	R_1	numerische Angabe N	

Eine Instruktion im Format RNN besteht aus einem Befehl, gefolgt von einer Register Nummer R_1 , gefolgt von einer festen Zahl N , die die letzten 2 Bytes der Instruktion belegt. Die genaue Interpretation der Zahl N wird dem jeweiligen Befehl überlassen. Zum Beispiel, die Instruktion

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
0x20	0x01	0x02	0x03

wird folgenderweise von der UMach Maschine interpretiert: die Operation mit Nummer 0x20 soll ausgeführt werden, wobei die Argumenten dieser Operation sind das Register mit Nummer 0x01 und die numerische Angabe 0x0203.

3.1.5 RR0

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
Befehl	R_1	R_2	nicht verwendet

Eine Instruktion im Format RR0 besteht aus einem Befehl im ersten Byte, gefolgt von der Angabe zweier Register in den folgenden 2 Bytes. Das dritte Byte wird nicht verwendet, bzw. wird ignoriert. Entspricht einer unären Operation auf das Register R_2 .

3.1.6 RRN

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
Befehl	R_1	R_2	numerische Angabe N

Eine Instruktion im Format RRN besteht aus einem Befehl, gefolgt von der Angabe zweier Register R_1 und R_2 , jeweils in einem Byte, gefolgt von einer numerischen Angabe N (festen Zahl) im letzten Byte. Zum Beispiel, die Instruktion

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
0x52	0x01	0x02	0x03

soll wie folgt interpretiert werden: die Operation mit Nummer 0x52 soll ausgeführt werden, wobei die Argumenten dieser Operation sind Register mit Nummer 0x01, Register mit Nummer 0x02 und die Zahl 0x03.

3.1.7 RRR

erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
Befehl	R_1	R_2	R_3

Eine Instruktion im Format RRR besteht aus der Angabe eines Befehls im ersten Byte, gefolgt von der Angabe dreier Register R_1 , R_2 und R_3 in den jeweiligen folgenden drei Bytes. Die Register werden als Zahlen angegeben und deren Bedeutung hängt vom jeweiligen Befehl ab.

3.1.8 Zusammenfassung

Im folgenden werden die Instruktionsformate tabellarisch zusammengefasst.

Format	erstes Byte	zweites Byte	drittes Byte	viertes Byte
000	Befehl	nicht verwendet		
NNN	Befehl	numerische Angabe N		
R00	Befehl	R_1	nicht verwendet	
RNN	Befehl	R_1	numerische Angabe N	
RR0	Befehl	R_1	R_2	nicht verwendet
RRN	Befehl	R_1	R_2	numerische Angabe N
RRR	Befehl	R_1	R_2	R_3

3.2 Verteilung des Befehlsraums

Zur besseren Übersicht der verschiedenen UMach-[Instructionen](#), unterteilen wir den [Instruktionssatz](#) der UMach virtuellen Maschine in den folgenden Kategorien:

Maschinencodes	Kategorie
00 - 0F	Kontrollbefehle
10 - 4F	Lade-/Speicherbefehle
50 - 8F	Arithmetische Befehle
90 - AF	Logische Befehle
B0 - CF	Vergleichsbefehle
D0 - DF	Sprungbefehle
E0 - EF	Unterprogrammbefehle
F0 - FF	Systembefehle

Tabelle 3.1: Verteilung des Befehlsraums nach Befehlskategorien. Die Zahlen sind im Hexadezimalsystem angegeben.

1. Kontrollinstruktionen, die die Maschine in ihrer gesamten Funktionalität betreffen, wie z.B. den Betriebsmodus umschalten.
2. Lade- und Speicherbefehle, die Register mit Werten aus dem Speicher, anderen Registern oder direkten numerischen Angaben laden und die Registerinhalte in den Speicher schreiben.
3. Arithmetische Instruktionen, die einfache arithmetische Operationen zwischen Registern veranlassen.
4. Logische Instruktionen, die logische Verknüpfungen zwischen Registerinhalten oder Operationen auf Bit-Ebene in Registern anweisen.
5. Vergleichsinstruktionen, die einen Vergleich zwischen Registerinhalten angeben.
6. Sprunginstruktionen, die bedingt oder unbedingt sein können. Sie weisen die UMachine an, die Programmausführung an einer anderen Stelle fortzufahren.
7. Unterprogramm-Steuerung, bzw. Instruktionen, die die Ausführung von Unterprogrammen (Subroutinen) steuern.
8. Systeminstruktionen, die die Unterstützung eines Betriebssystems ermöglichen.

Die oben angegebenen Instruktionskategorien unterteilen den **Befehlsraum** in 8 Bereiche. Es gibt 256 mögliche Befehle, gemäß $2^8 = 256$. Die Verteilung der Kategorien auf die verschiedenen Maschinencode-Intervallen wird in der Tabelle 3.1 auf Seite 18 angegeben.

Die Tabelle 3.2 auf der Seite 19 enthält eine Übersicht aller Befehle und deren Maschinencodes. Diese Tabelle wird folgenderweise gelesen: in der am weitesten linken Spalte wird die erste hexadezimale Ziffer eines Befehls angegeben (ein Befehl ist zweistellig im

Tabelle 3.2: Befehlentabelle

	0	1	2	3	4	5	6	7	
0	NOP				EOP				
1	SET								set copy
	CP								
2	LB				LW				load
3	SB				SW				store
4			PUSH						push/pop
			POP						
5	ADD	ADDU	ADDI						add
	SUB	SUBU	SUBI						sub
6	MUL	MULU	MULI						mult
	DIV	DIVU	DIVI						div
7	MOD		MODI						mod
	ABS								unary
8	NEG	INC	DEC						
9	AND	ANDI	OR	ORI	XOR	XORI	NOT	NOTI	and or...
	NAND	NANDI	NOR	NORI					
A	SHL	SHLI	SHR	SHRI	SHRA	SHRAI			shift
	ROTL	ROTLI	ROTR	ROTRI					rotate
B	CMP	CMPU	CMPI						compare
C									
D	BE	BNE	BL	BLE	BG	BGE			branch
	JMP							GO	
E	CALL	RET							call
F	INT								syscall
	8	9	A	B	C	D	E	F	

Hexadezimalsystem). Jede solche Ziffer hat rechts zwei Zeilen, die von links nach rechts gelesen werden: eine Zeile für die Ziffern von 0 bis 8, die anderen für die übrigen Ziffern 9 bis F (im Hexadezimalsystem). Die Assemblernamen (Mnemonics) der einzelnen Befehle sind an der entsprechenden Stelle angegeben.

Definitionsstruktur Im den folgenden Abschnitten werden die einzelnen Instruktionen beschrieben. Zu jeder Instruktion wird der [Assemblername](#), die Parameter, der Maschinencode und das Instruktionsformat, das die Typen der Parameter definiert, formal angegeben. Zudem werden Anwendungsbeispiele angegeben. Die Instruktionsformate können im Abschnitt 3.1 ab der Seite 14 nachgeschlagen werden.

Zur Notation Mit \mathcal{R} wird die Menge aller Register gekennzeichnet¹. Die Notation $X \in \mathcal{R}$ bedeutet, dass X ein Element aus dieser Menge ist, mit anderen Worten, dass X ein Register ist. Analog bedeutet die Schreibweise $X, Y \in \mathcal{R}$, dass X und Y beide Register sind.

Gilt $X, Y \in \mathcal{R}$ und ist \sim eine durch einen Befehl definierte Relation zwischen X und Y , so bezieht sich die Schreibweise $X \sim Y$ nicht auf die Maschinennamen von X und Y , sondern auf deren Inhalte. Zum Beispiel, haben die Register $R1$ und $R2$ die Maschinencodes `0x01` und `0x02` und sind sie mit den Werten 4 bzw. 5 belegt, so bedeutet $R1 + R2$ das gleiche wie $4 + 5 = 9$ und nicht $0x01 + 0x02 = 0x03$.

Andere verwendeten Schreibweisen:

\mathbb{N}	Menge aller natürlichen Zahlen: $0, 1, 2, \dots$
$\mathbb{N}_{\setminus 0}$	\mathbb{N} ohne die Null: $1, 2, \dots$
\mathbb{Z}	Menge aller ganzen Zahlen: $\dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots$
$\mathbb{Z}_{\setminus 0}$	\mathbb{Z} ohne die Null: $\dots, -2, -1, 1, 2, \dots$
$N \in \mathbb{N}$	N ist Element von \mathbb{N} , oder liegt im Bereich von \mathbb{N}
$X \leftarrow Y$	X wird auf Y gesetzt
$mem(X)$	Speicherinhalt an der Adresse X (1 Byte)
$mem_n(X)$	n -Bytes-Block im Speicher ab Adresse X
$mem[n]$	äquivalent zu $mem(n)$

¹Nicht verwechseln mit den Symbolen \mathbb{R} und \mathbb{R} , die die Menge aller reellen Zahlen bedeuten.

3.3 Kontrollinstruktionen

3.3.1 NOP

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
NOP	keine	0x00	000

Diese Instruktion („No Operation“) bewirkt nichts. Der Sinn dieser Instruktion ist, den Maschinencode mit Nullen füllen zu können, ohne dabei die gesamte Ausführung zu beeinflussen, außer, Zeitlupen zu schaffen.

3.3.2 EOP

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
EOP	keine	0x04	000

Die Maschine ausschalten.

3.4 Lade- und Speicherbefehle

3.4.1 SET

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SET	$X \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{Z}$	0x10	RNN

Setzt den Inhalt des Registers X auf den ganzzahligen Wert N . Da N mit 16 Bit und im Zweierkomplement dargestellt wird, kann N Werte von -2^{15} bis $2^{15} - 1$ aufnehmen, bzw. von -32768 bis $+32767$. Werte außerhalb dieses Intervalls werden auf Assembler-Ebene entsprechend gekürzt (es wird modulo berechnet, bzw. nur die ersten 16 Bits aufgenommen).

Beispiele:

```

label:
    SET R1 8      #  $R1 \leftarrow 8$ 
    SET R2 -3     #  $R2 \leftarrow -3$ 
    SET R3 65536  #  $R3 \leftarrow 0$ , da  $65536 = 2^{16} \equiv 0 \bmod 2^{16}$ 
    SET R4 70000  #  $R3 \leftarrow 4464 = 70000 \bmod 2^{16}$ 
    SET R7 label # Adresse 'label' ins R7

```

3.4.2 CP

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
CP	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x18	RR0

Kopiert den Inhalt des Registers Y in das Register X . Register Y wird dabei nicht geändert. Entspricht

$$X \leftarrow Y$$

Beispiel:

```

SET R1 5  #  $R1 \leftarrow 5$ 
CP  R2 R1 #  $R2 \leftarrow 5$ 

```

3.4.3 LB

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
LB	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x20	RR0

Lade ein Byte aus dem Speicher mit Adresse Y in das niedrigstwertige Byte des Registers X . Die anderen Bytes von X werden von diesem Befehl nicht betroffen. Insbesondere, werden sie nicht auf Null gesetzt.

Äquivalenter C Code:

```

x = (x & 0xFFFFFFFF00) | (mem(y) & 0x00FF);

```

Beispiel Angenommen, der Speicher an den Adressen 100 und 101 hat den Wert 5, bzw. 6.

```

SET  R1    100    # Basisadresse R1 = 100
SET  R2     0     # Index R2 = 0
SET  R3     0
LB   R3 R1 R2    # R3 = 5 (mem(100+0))
SHLI R3 R3 8     # shift left 8 Bit, R3 = 1280
INC  R2                # R2++, R2 = 1
LB   R3 R1 R2    # R3 = 1286 (R3 + mem(100+1))

```

Hier werden zwei nacheinander folgenden Bytes aus dem Speicher gelesen und in die zwei niedrigstwertigen Bytes von $R3$ abgelegt.

3.4.4 LW

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
LW	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x24	RR0

„Load Word“. Lade ein Wort (4 Byte) aus dem Speicher mit Adresse Y in das Register X . Alle Bytes von X werden dabei überschrieben. Die Bytes aus dem Speicher werden nacheinander gelesen. Es werden also die Bytes mit Adressen $Y + 0$, $Y + 1$, $Y + 2$ und $Y + 3$ zu einem 4-Byte Wort zusammengesetzt und so in X abgelegt.

Beispiel Abgenommen, die Adressen von 100 bis 103 sind mit den Werten 0, 1, 2 und 3 belegt und bilden somit den Wert 66051.

```

SET  R1    100
SET  R2     0
LW   R3 R1 R2 #  $R3 \leftarrow mem_4(R1 + R2) = 66051$ 
LW   R3 R1 8  # Fehler! 8 ist kein Register nutze LWI dafuer

```

3.4.5 SB

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
SB	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x30	RR0

„Store Byte“. Speichert den Inhalt des niedrigstwertigen Byte von X an der Speicherstelle Y . X und Y sind dabei Register.

Entspricht dem algebraischen Ausdruck

$$X \rightarrow mem_1(Y)$$

$mem_1(x)$ bedeutet dabei 1 Byte an der Adresse x .

```
SET R1 128      # R1 = Speicheradresse 128
SET R2 513      # R2 = 0x0201
SB  R2 R1 ZERO  # Speicher mit Adresse 128 wird auf 1 gesetzt
```

ZERO ist dabei ein Spezialregister mit konstantem Wert 0.

3.4.6 SW

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
SW	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x34	RR0

„Store Word“. Speichert den Inhalt aller Bytes in X an die Speicheradressen Y bis $X+3$.

$$X \rightarrow mem_4(Y)$$

Beispiel Es wird das Register $R2$ mit dem Wert 0x01020304 geladen und an die Adresse 128 gespeichert. Dabei werden die Byte-Werten in „big-endian“ Reihenfolge gespeichert: das höchstwertige Byte aus $R2$ (0x01) wird an der Adresse 128 gespeichert, das niedrigstwertige Byte (0x04) an die Adresse 131.

```
SET R1 128      # R1 = Speicheradresse 128
SET R2 0x01020304 # Wert zum Speichern
SH  R2 R1 ZERO  # mem[128] = 0x01
                  # mem[129] = 0x02
                  # mem[130] = 0x03
                  # mem[131] = 0x04
```


3.4.7 PUSH

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
PUSH	$X \in \mathcal{R}$	0x42	R00

„Push Word“. Erniedrigt das Register SP um 4 und kopiert das ganze Register X auf den Stack, wobei der „Stack“ ist der Speicherbereich mit Anfangsadresse in SP . Die Byte-Reihenfolge der Lese- und Schreiboperationen ist „Big-Endian“ und wird in der nachfolgenden Tabelle dargestellt:

X Wertigkeiten	$2^{31} \leftrightarrow 2^{24}$	$2^{23} \leftrightarrow 2^{16}$	$2^{15} \leftrightarrow 2^8$	$2^7 \leftrightarrow 2^0$
	↓	↓	↓	↓
Stack-Bereich	$\text{mem}[SP + 0]$	$\text{mem}[SP + 1]$	$\text{mem}[SP + 2]$	$\text{mem}[SP + 3]$

Entspricht

$$SP \leftarrow SP - 4$$

$$X \rightarrow \text{mem}_4(SP)$$

Beispiel Der folgende Code speichert das 4-Byte Wort 0x01020304 auf den Stack. Die Stack-Struktur wird in Kommentaren gezeigt.

```
SET  R1 0x01020304 # Wert zum pushen
PUSH R1              # mem[SP + 0] = 0x01
                      # mem[SP + 1] = 0x02
                      # mem[SP + 2] = 0x03
                      # mem[SP + 3] = 0x04
```

3.4.8 POP

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
POP	$X \in \mathcal{R}$	0x4A	R00

„Pop Word“. Speichert 4 Bytes ab der Adresse SP in das Register X und erhöht SP um 4. Die Byte-Reihenfolge der Lese- und Schreiboperationen ist „Big-Endian“ und wird in der nachfolgenden Tabelle dargestellt.

X Wertigkeiten	$2^{31} \leftrightarrow 2^{24}$	$2^{23} \leftrightarrow 2^{16}$	$2^{15} \leftrightarrow 2^8$	$2^7 \leftrightarrow 2^0$
	↑	↑	↑	↑
Stack-Bereich	$\text{mem}[\text{SP} + 0]$	$\text{mem}[\text{SP} + 1]$	$\text{mem}[\text{SP} + 2]$	$\text{mem}[\text{SP} + 3]$

Diese Instruktion kann algebraisch so ausgedrückt werden:

$$X \leftarrow \text{mem}_4(\text{SP})$$

$$\text{SP} \leftarrow \text{SP} + 4$$

Die Instruktion POP ist äquivalent zu den folgenden Instruktionen:

```
LWI    X SP 0
ADDI   SP SP 4
```

Beispiel Angenommen, die ersten 4 Bytes vom Stack-Bereich sind 0xAA 0xBB 0xCC 0xDD.

```
POPH R1      # R1 = 0xAABBCCDD
```

3.5 Arithmetische Instruktionen

3.5.1 ADD

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
ADD	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x50	RRR

Vorzeichen behaftete Addition der Registerinhalte Y und Z . Das Ergebnis der Addition wird in das Register X gespeichert. Entspricht dem algebraischen Ausdruck

$$X \leftarrow Y + Z$$

Beispiel:

```
SET    R1 1      # R1 ← 1
SET    R2 2      # R2 ← 2
ADD    R3 R1 R2  # R3 ← R1 + R2 = 1 + 2 = 3
#      X  Y  Z
SET    R2 -2     # R2 ← -2
ADD    R3 R3 R2  # R3 ← R3 + R2 = 3 + (-2) = 1
ADD    R3 R4 5   # Fehler! 5 kein Register
```

Vorzeichenlose Addition wird durch den Befehl ADDU ausgeführt.

3.5.2 ADDU

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
ADDU	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x51	RRR

„Add Unsigned“. Vorzeichenlose Addition der Register Y und Z . Das Ergebnis wird in das Register X gespeichert. Enthält Y oder Z ein Vorzeichen (höchstwertiges Bit auf 1 gesetzt), so wird es nicht als solches interpretiert, sondern als Wertigkeit, die zum Betrag des Wertes hinzuaddiert wird ($+2^{31}$).

```
SET    R1  1      # R1 ← 1
SET    R2 -2      # R2 ← -2
ADDU   R3  R1 R2  # R3 ← (1 + 2 + 231) = 2147483651
```

3.5.3 ADDI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
ADDI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{Z}$	0x52	RRN

„Add Immediate“. Hinzuzaddieren eines festen vorzeichenbehafteten ganzzahligen Wert N zum Inhalt des Registers Y und speichern des Ergebnisses in das Register X . Entspricht dem algebraischen Ausdruck

$$X \leftarrow Y + N$$

N wird als vorzeichenbehaftete 8-Bit Zahl in Zweierkomplement-Darstellung interpretiert und kann entsprechend Werte von -128 bis 127 aufnehmen.

Beispiel:

```
SET    R1  1      # R1 ← 1
ADDI   R2  R1  2   # R2 ← R1 + 2 = 1 + 2 = 3
#      X   Y   N
ADDI   R2  R2 -3   # R2 ← R2 + (-3) = 3 + (-2) = 1
ADDI   R2  R3  R4  # Fehler! R4 kein  $n \in \mathbb{Z}$ 
```

3.5.4 SUB

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SUB	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x58	RRR

Subtrahiert die Registerinhalte von Y und Z und speichert das Ergebnis in das Register X . Entspricht dem Ausdruck

$$X \leftarrow (Y - Z)$$

Wobei X , Y und Z Register sind.

3.5.5 SUBU

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SUBU	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x59	RRR

„Subtract Unsigned“. Analog zur Instruktion [SUB](#) mit dem Unterschied, dass alle Werte und Operationen vorzeichenlos sind.

3.5.6 SUBI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SUBI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{Z}$	0x5A	RRN

„Subtract Immediate“. Funktioniert wie [SUB](#) aber N ist eine direkt angegebene Zahl (kein Register).

Beispiel Folgendes Beispiel demonstriert die Verwendung von [SUBI](#) und zeigt zugleich einen Fehler.

```
SET  R1 50      # R1 ← 50
SUBI R2 R1 30    # R2 ← (R1 - 30) = 20
SUBI R2 R1 R1    # Fehler! da R1 ∉ ℤ
```

3.5.7 MUL

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
MUL	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x60	RR0

„Multiply“. Multipliziert die Inhalte der Register X und Y und speichert das Ergebnis in die Spezialregister HI und LO. Diese zwei Spezialregister werden als eine 64-Bit Einheit betrachtet, wobei jedes eine Hälfte des 64-Bit Ergebnisses enthält. Dabei werden die höchstwertigen 32 Bit des Ergebnisses in das Register HI und die 32 niedrigstwertigen Bits des Ergebnisses in das Register LO gespeichert. Siehe auch die Tabelle 2.1 auf der Seite 10.

Falls das Ergebnis der Multiplikation gänzlich in den 32 Bit des Registers LO passt, wird das Register HI trotzdem auf Null gesetzt.

Äquivalenter algebraischer Ausdruck:

$$(HI, LO) \leftarrow X \cdot Y$$

Beispiel Der folgende Code demonstriert die Verwendung der MUL Instruktion.

```
SET  R1 4    # R1 ← 4
SET  R2 5    # R2 ← 5
MUL  R1 R2    # HI ← 0
                # LO ← 20

SET  R1 0xAAAAAAAA
MUL  R1 R1    # R12
                # HI = 0x71C71C70
                # LO = 0xE38E38E4
COPY R2 LO    # R12 mod 232
```

3.5.8 MULU

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
MULU	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x61	RR0

„Multiply Unsigned“. Funktioniert wie die Instruktion **MUL** mit dem Unterschied, dass die Multiplikationsooperanden X und Y vorzeichenlos behandelt werden.

3.5.9 MULI

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
MULI	$X \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{Z}$	0x62	RNN

„Multiply Immediate“. Multipliziert den Inhalt des Registers X mit der ganzen Zahl N und speichert das 64-Bit Ergebnis in die Register HI und LO, die als ein einziges 64-Register betrachtet werden: HI enthält die ersten 32 Bits (die höchstwertigen) und LO die letzten 32 Bits (die niedrigstwertigen). Siehe auch die Instruktion [MUL](#).

3.5.10 DIV

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
DIV	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x68	RR0

„Divide“, ganzzahlige Division. Dividiert den Inhalt des Registers X durch den Inhalt des Registers Y und speichert den Quotient in das Register HI und den Rest in das Register LO. Nach der Ausführung gilt

$$X = Y \cdot HI + LO$$

Algebraisch ausgedrückt:

$$\begin{aligned} HI &\leftarrow \lfloor X/Y \rfloor \\ LO &\leftarrow X \bmod Y \end{aligned}$$

$\lfloor x \rfloor$ bedeutet in diesem Kontext, dass x auf die betragsmäßig nächstkleinste ganze Zahl gerundet wird, oder die Nachkommastellen von x werden abgeschnitten.

Beispiel Der folgende Code demonstriert die Verwendung von DIV.

```
SET R1 10    # R1 ← 10
SET R2 3     # R2 ← 3
DIV R1 R2    # HI ← 3
              # LO ← 1
```

3.5.11 DIVU

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
DIVU	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x69	RR0

„Divide Unsigned“. Funktioniert wie [DIV](#) mit dem Unterschied, dass ganzzahlige vorzeichenlose Division durchgeführt werden. Die Ergebnis-Register HI und LO enthalten entsprechend vorzeichenlose Werte.

3.5.12 DIVI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
DIVI	$X \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{Z}_{\setminus 0}$	0x6A	RNN

„Divide Immediate“. Dividiert den Inhalt des Registers X durch die feste ganze Zahl N und speichert den Quotient in das Register HI und den Rest in das Register LO. N nimmt Werte aus dem Intervall $[-2^{15}, 2^{15} - 1] \setminus 0$. Nach der Durchführung der Division gilt:

$$X = HI \cdot N + LO$$

Beispiel Der folgende Code demonstriert die Verwendung von DIVI.

```
SET  R1 10    # R1 ← 10
DIVI R1 3     # HI ← 3
                # LO ← 1
```

3.5.13 MOD

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
MOD	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x70	RRR

Modulo Operation. Berechnet den Rest der Division Y/Z und speichert den Rest in das Register X . Dabei ist das Ergebnis immer positiv. Äquivalent zu den Instruktionen:

```
DIVU Y Z
COPY X LO
```

Algebraische Schreibweise:

$$X \leftarrow Y \bmod Z$$

oder

$$X \leftarrow \left(Y - \left\lfloor \frac{Y}{Z} \right\rfloor \cdot Z \right)$$

3.5.14 MODI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
MODI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0x72	RRN

„Modulo Immediate“. Analog zur Instruktion **MOD**, berechnet **MODI** den Rest der ganzzahligen Division Y/N und speichert ihn in das Register X . Der Unterschied liegt darin, dass N eine fest angegebene natürliche Zahl ist.

$$X \leftarrow Y \bmod N$$

3.5.15 ABS

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
ABS	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x78	RR0

„Absolute“. Speichert den absoluten Wert des Registers Y in das Register X . Algebraisch ausgedrückt:

$$X \leftarrow \begin{cases} Y & \text{falls } Y \geq 0 \\ (-1) \cdot Y & \text{falls } Y < 0 \end{cases}$$

3.5.16 NEG

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
NEG	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x80	RR0

„Negate“. Wechselt das arithmetische Vorzeichen des Registers Y und speichert das Ergebnis in das Register X . Entspricht der Zweierkomplement Bildung. Algebraische Schreibweise:

$$X \leftarrow ((-1) \cdot Y)$$

Um eine bitweise Inversion zu erreichen (Einerkomplement), siehe die Instruktion **NOT**.

3.5.17 INC

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
INC	$X \in \mathcal{R}$	0x81	R00

„Increment“. Inkrementiert den Inhalt des Registers X .

$$X \leftarrow (X + 1)$$

3.5.18 DEC

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
DEC	$X \in \mathcal{R}$	0x82	R00

„Decrement“. Dekrementiert den Inhalt des Registers X .

$$X \leftarrow (X - 1)$$

3.6 Logische Instruktionen**3.6.1 AND**

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
AND	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x90	RRR

Berechnet bitweise $Y \wedge Z$ (und-Verknüpfung) und speichert das Ergebnis in das Register X .

$$X \leftarrow (Y \wedge Z)$$

3.6.2 ANDI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
ANDI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0x91	RRN

„And Immediate“. Berechnet bitweise $Y \wedge N$ (und-Verknüpfung) und speichert das Ergebnis in das Register X . N ist dabei eine feste Zahl aus dem Bereich $[0, 255]$. Wird eine größere Zahl angegeben, so wird sie modulo 256 berechnet – mit anderen Worten, nur das letzte Byte zählt. Andere Schreibweise:

$$X \leftarrow (Y \wedge (N \bmod 256))$$

Bemerkung Die natürliche Zahl N wird auf die Länge von 32 Bit mit Nullen verlängert (Links-Verlängerung). Deshalb setzt diese Instruktion alle Bits mit Wertigkeiten von 2^8 bis 2^{31} im Register X auf Null.

Beispiel für die Verwendung von **ANDI**:

```
SET  R1      0x0102
ANDI R2 R1    0x01  # R2 = 0
```

3.6.3 OR

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
OR	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x92	RRR

Berechnet bitweise $Y \vee Z$ (oder-Verknüpfung) und speichert das Ergebnis in das Register X .

$$X \leftarrow (Y \vee Z)$$

3.6.4 ORI

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
ORI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0x93	RRN

„Or Immediate“. Berechnet wie **OR** ein bitweises „oder“ zwischen Y und N und speichert das Ergebnis in das Register X . Dabei wird die natürliche Zahl $N \in [0, 255]$ auf die Länge von 32 Bit mit Nullen verlängert (Links-Verlängerung). Wird für N einen Wert größer als 255 angegeben, so wird er modulo 256 berechnet.

$$X \leftarrow (Y \vee (N \bmod 256))$$

3.6.5 XOR

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
XOR	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x94	RRR

Berechnet bitweise $Y \oplus Z$ (xor-Verknüpfung) und speichert das Ergebnis in das Register X .

$$X \leftarrow (Y \oplus Z)$$

3.6.6 XORI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
XORI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0x95	RRN

„Xor Immediate“. Analog zur Instruktion [XOR](#) mit dem Unterschied, dass N eine direkt angegebene Zahl aus dem Intervall $[0, 255]$ ist.

$$X \leftarrow (Y \oplus (N \bmod 256))$$

3.6.7 NOT

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
NOT	$X, Y \in \mathcal{R}$	0x96	RR0

Invertiert alle Bits aus dem Register Y und speichert das Ergebnis in das Register X . Entspricht der Einerkomplement-Bildung.

$$X \leftarrow \overline{Y}$$

Beispiel Der folgende Code invertiert alle Bits aus dem Register $R2$ und speichert das Ergebnis in das Register $R1$.

```
| NOT R1 R2 # R1 ←  $\overline{R2}$ 
```

3.6.8 NOTI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
NOTI	$X \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0x97	RNN

„Not Immediate“. Wie die Instruktion **NOT** aber N ist eine natürliche Zahl aus dem Intervall $[0, 2^{15} - 1]$. Diese konstante Zahl nach links auf die Länge von 32 Bit mit Nullen verlängert.

Beispiel Der folgende Code invertiert alle Bits der Zahl 5 und speichert das Ergebnis in das Register $R1$.

```
| NOT R1 5 # R1 ← 5̄
```

3.6.9 NAND

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
NAND	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x98	RRR

Berechnet $Y \wedge Z$ (nand-Verknüpfung) und speichert das Ergebnis in das Register X . Gemäß dem Format **RRR** sind X , Y und Z Register. Algebraische Schreibweise:

$$X \leftarrow (Y \wedge Z)$$

oder

$$X \leftarrow \overline{(Y \wedge Z)}$$

3.6.10 NANDI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
NANDI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0x99	RRN

„Nand Immediate“. Berechnet eine nand-Verknüpfung zwischen dem Inhalt des Registers Y und der konstanten Zahl N und speichert das Ergebnis in das Register X . $N \in [0, 255]$.

$$X \leftarrow (Y \wedge (N \bmod 256))$$

3.6.11 NOR

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
NOR	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0x9A	RRR

Verknüpft bitweise die Inhalte der Register Y und Z mit der nor-Operation und speichert das Ergebnis in das Register X . „nor“ ist die Negation von „or“.

$$X \leftarrow (Y \nabla Z)$$

| NOR R1 R2 R3 # $R1 \leftarrow \overline{R2 \vee R3}$

3.6.12 NORI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
NORI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0x9B	RRN

„Nor Immediate“. Analog zur Instruktion [NOR](#) mit dem Unterschied, dass N eine konstante Zahl aus dem Bereich $[0, 255]$ ist. Diese Zahl wird modulo 256 berechnet und auf der linken Seite auf die Länge von 32 Bit mit Nullen aufgefüllt.

3.6.13 SHL

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SHL	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0xA0	RRR

„Shift Left“. Verschiebt die Bits aus dem Register Y Z Stellen nach links und speichert das Ergebnis in das Register X . Auf der rechten Seite wird X mit Nullen aufgefüllt.

Die Stellenangabe in Z muss positiv sein.

Andere Schreibweise:

$$X \leftarrow Y \ll Z$$

oder

$$X \leftarrow (Y \cdot 2^Z) \bmod 2^{32}$$

3.6.14 SHLI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SHLI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0xA1	RRN

„Shift Left Immediate“. Verschiebt die Bits im Register Y N Stellen nach links und speichert das Ergebnis in das Register X . N ist eine positive Zahl im Bereich $[0, 255]$. Anstelle der nach links verschobenen Bits werden Nullen aufgefüllt.

N muss positiv sein.

3.6.15 SHR

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SHR	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0xA2	RRR

„Shift Right“. Verschiebt die Bits aus dem Register Y Z Stellen nach rechts und speichert das Ergebnis in das Register X . Anstelle der verschobenen Bits werden im Register X auf der linken Seite Nullen aufgefüllt. Gemäß dem Instruktionsformat [RRR](#) sind X , Y und Z Register. Alle Register-Inhalte werden vorzeichenlos interpretiert.

Bemerkung Wird in dem Register Y eine negative Zahl gespeichert, so löscht diese Verschiebung das Vorzeichen, da auf der linken Seite Nullen aufgefüllt werden. Um das Vorzeichen zu behalten, sollte man die Instruktion [SHRA](#) verwenden.

Beispiel Der folgende Code verschiebt die Bits im $R1$ eine Stelle nach rechts. Es wird praktisch $R3 \leftarrow (5 \div 2)$ berechnet.

```
SET  R1 5      #  $R1 \leftarrow 5$ 
SET  R2 1      #  $R2 \leftarrow 1$ 
SHR  R3 R1 R2   #  $R3 \leftarrow 2$ 
```

3.6.16 SHRI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SHRI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0xA3	RRN

„Shift Right Immediate“. Das Bitmuster im Register Y wird N Stellen nach rechts verschoben und das Ergebnis in das Register X gespeichert. Dabei ist N eine positive natürliche Zahl aus dem Intervall $[0, 255]$. Auf der linken Seite werden die versetzten Bits mit Nullen ersetzt. Siehe auch [SHRAI](#).

3.6.17 SHRA

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SHRA	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0xA4	RRR

„Shift Right Arithmetical“. Funktioniert wie die Instruktion [SHR](#) mit dem Unterschied, dass auf der linken Seite nicht mit Nullen, sondern mit dem ersten (höchstwertigen) Bit aufgefüllt wird. Dies führt dazu, dass das Vorzeichenbit in Y erhalten bleibt.

3.6.18 SHRAI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
SHRAI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0xA5	RRN

„Shift Right Arithmetical Immediate“. Wie [SHRA](#), N ist aber eine natürliche Zahl aus dem Intervall $[0, 255]$.

3.6.19 ROTL

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
ROTL	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0xA8	RRR

„Rotate Left“. Die Bits aus dem Register Y werden so viele Stellen nach links „rotiert“ wie der Inhalt des Registers Z und das Ergebnis in das Register X gespeichert.

$$X \leftarrow Y \circlearrowleft Z$$

Die Rotation bedeutet, dass die Bits nach links verschoben werden und diejenigen Bits, die über die linke Grenze hinausfallen auf der rechten Seite wieder eingefügt werden. Dies bedeutet, dass mit jedem verschobenen Bit, ein Bit ganz links (Wertigkeit 2^{31}) fällt aus und wird wieder ganz rechts mit Wertigkeit 2^0 eingefügt. Nach 32 Rotationen eine Stelle nach links ist das ursprüngliche Bitmuster wieder hergestellt.

Beispiel Der folgende Code zeigt ein Beispiel für die Verwendung dieser Instruktion.

```

SET  R1 2
SET  R2 1
ROTL R3 R1 R2      # links-rotation von R1 eine Stelle
                        # R3 = 4
SET  R1 0x80000000 # nur das linke Bit gesetzt
ROTL R4 R1 R2      # R4 = 0x01

```

3.6.20 ROTLI

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
ROTLI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0xA9	RRN

„Rotate Left Immediate“. Wie [ROTL](#) aber N ist eine konstante Zahl aus dem Intervall $[0, 255]$.

Beispiel Verwendung:

```

ROTL R4 R1 6 # rotiere die Bits in R1 6 stellen
ROTL R4 R1 -6 # Fehler! da  $-6 \notin \mathbb{N}$ 

```


3.6.21 ROTR

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
ROTR	$X, Y, Z \in \mathcal{R}$	0xAA	RRR

„Rotate Right“. Funktioniert genauso wie die Instruktion [ROTL](#) mit dem Unterschied, dass die Rotationen (Verschiebungen) nach rechts geführt werden.

$$X \leftarrow Y \circlearrowright Z$$

3.6.22 ROTRI

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
ROTRI	$X, Y \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{N}$	0xAB	RRN

„Rotate Right Immediate“. Funktioniert genauso wie [ROTLI](#), nur die Rotationen sind nach rechts geführt.

3.7 Vergleichsinstruktionen

Die Vergleichsinstruktionen vergleichen den Inhalt eines Registers mit dem Inhalt eines anderen Registers oder mit einer angegebenen ganzen Zahl. Das Ergebnis der Vergleichsinstruktion wird in das Register `CMP` gespeichert. Dieses Ergebnis ist -1 , 0 oder $+1$ und wird folgenderweise berechnet: werden zwei Werte x und y verglichen, so wird das Register `CMP` wie folgt gesetzt:

$$CMPR \leftarrow \begin{cases} -1 & \text{falls } x < y \\ \pm 0 & \text{falls } x = y \\ +1 & \text{falls } x > y \end{cases}$$

3.7.1 CMP

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
CMP	$X, Y \in \mathcal{R}$	0xB0	RR0

„Compare“. Vergleicht die Inhalte der Register X und Y .

3.7.2 CMPU

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
CMPU	$X, Y \in \mathcal{R}$	0xB1	RR0

„Compare Unsigned“. Vergleicht analog zu [CMP](#) – aber vorzeichenlos – X mit Y (die Inhalte der Register X und Y werden als vorzeichenlose Werte ausgewertet).

3.7.3 CMPI

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
CMPI	$X \in \mathcal{R}, N \in \mathbb{Z}$	0xB2	RNN

„Compare Immediate“. Vergleicht X mit angegebenen festen Wert N . Dabei nimmt N Werte aus dem Intervall $[-2^{15}, 2^{15} - 1]$, entsprechend dem Datentyp „Half“.

3.8 Übersprungsbefehle

Alle Sprungbefehle, außer dem [GO](#) Befehl, veranlassen einen relativen Übersprung im Programmcode – relativ im Sinne, dass die Parameter der Übersprungbefehle einen ganzzahligen Versatz zur aktuellen Programmadresse angeben. Dabei bedeutet der Versatz, wieviele Instruktionen müssen bis zur Zielinstruktion übersprungen werden. Z.B. die Instruktion

```
| JMP 2
```

bedeutet „Überspringe 2 Instruktionen und fahre mit der 3. fort“. Die Instruktion

```
| BE 5
```

bedeutet „Falls das Register CMP den Wert 0 hat, überspringe 5 Instruktionen und fahre mit der 6. fort“.

Der Versatz wird nicht in Bytes angegeben, sondern in Instruktionen – wobei eine Instruktion der UMach Maschine 4 Bytes beträgt.

Die Übersprungbefehle bauen auf die Vergleichsbefehle auf: jeder Übersprungbefehl (außer **JMP** und **GO**) untersuchen das Spezialregister **CMP** und verzweigen die Programmausführung anhand seines Wertes.

3.8.1 BE

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
BE	$N \in \mathbb{Z}$	0xD0	NNN

„Branch Equal“. Wenn das Register **CMP** den Wert 0 hat, wird über N Instruktionen vorwärts oder rückwärts gesprungen. Ein negatives N bedeutet einen Sprung rückwärts, ein positives N bewirkt einen Sprung vorwärts. Der Sprung wird dadurch erreicht, dass das Register PC gemäß der folgenden Formel modifiziert wird:

$$PC \leftarrow PC + 4 \cdot N$$

Die Multiplikation mit 4 wird deshalb ausgeführt, weil ein Befehl immer aus 4 Bytes besteht, sodass der Adressoffset zwischen zwei Befehlen immer 4 ist. Somit ist N die Anzahl der zu überspringenden Befehle bis zur nächsten Instruktion. Der dazu benötigte Offset N wird vom Assembler automatisch berechnet.

Bemerkung Die UMach Maschine erhöht den Programmcounter (Register PC) nach der Ausführung jeder Instruktion (siehe 2.1.2, Seite 7). Die Modifizierung des PC-Registers durch den **BE** Befehl wirkt sich nicht störend auf die automatische Inkrementierung des Programmcounters.

Beispiel Der folgende Code lädt zwei Bytes in die Register $R2$ und $R3$ und addiert diese arithmetisch, falls sie ungleiche Werte haben. Sind die Werte gleich, wird stattdessen der Inhalt von $R2$ mit 2 multipliziert. Ein mögliches Überlaufen wird nicht berücksichtigt.

```

SET   R1 100    # R1 ← 100
LBUI  R2 R1 0    # Lade Byte von Adresse 100 nach R2
LBUI  R3 R1 1    # Lade Byte von Adresse 100+1 nach R3
CMPU  R2 R3      # Vergleiche Inhalt von R2 und R3
                # Ergebnis geht ins CMP
#BE    equal     # Asm Schreibweise
BE     3         # Wenn CMP gleich 0 ist, überspringe
```

```

# die folgenden 3 Instruktionen
# (gehe zum label equal)
# N ist in diesem Fall 3
ADDU  R2 R2 R3 # Addiere Inhalt von R2 und R3
SBUI  R2 R1 0  # Speichere R2 nach Adresse 100
#JMP   finish  # Asm Schreibweise
JMP    2        # Überspringe die folgenden 2 Befehle,
                # N von JMP ist 2.

equal:
  MULIU R2 2    # Multipliziere Inhalt von R2 mit 2
  SBUI  L0 R1 0  # Speichere Inhalt von L0 nach Adresse in R1
finish:

```

3.8.2 BNE

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
BNE	$N \in \mathbb{Z}$	0xD1	NNN

„Branch Not Equal“. Entspricht dem Verhalten von **BE** mit dem Unterschied, dass der angegebene Übersprung ausgeführt wird, wenn **CMP** nicht 0 ist.

3.8.3 BL

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
BL	$N \in \mathbb{Z}$	0xD2	NNN

„Branch Less“. Überspringt N Instruktionen, wenn der Inhalt von **CMP** kleiner 0 ist.

3.8.4 BLE

Assemblernamen	Parameter	Maschinencode	Format
BLE	$N \in \mathbb{Z}$	0xD3	NNN

„Branch Less Equal“. Überspringt N Instruktionen, wenn der Inhalt von **CMP** kleiner oder gleich 0 ist.

3.8.5 BG

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
BG	$N \in \mathbb{Z}$	0xD4	NNN

„Branch Greater“. Überspringt N Instruktionen, wenn der Inhalt von **CMP** größer als 0 ist.

3.8.6 BGE

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
BGE	$N \in \mathbb{Z}$	0xD5	NNN

„Branch Greater Equal“. Überspringt N Instruktionen, wenn der Inhalt von **CMP** größer oder gleich 0 ist.

3.8.7 JMP

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
JMP	$N \in \mathbb{N}$	0xD8	NNN

„Jump“. Überspringt N Instruktionen.

3.9 Unterprogramminstruktionen**3.9.1 CALL**

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
CALL	$N \in \mathbb{N}$	0xE0	NNN

3.9.2 RET

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
RET	keine	0xE1	000

3.9.3 GO

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
GO	$X \in \mathcal{R}$	0xDF	R00

Setzt PC auf die angegebene absolute Adresse. Hierbei ist zu beachten, dass nicht in die Mitte eines Befehles gesprungen wird. Dies zu gewährleisten liegt in der Verantwortung des Programmierers.

3.10 Systeminstruktionen

3.10.1 INT

Assemblername	Parameter	Maschinencode	Format
INT	$N \in \mathbb{N}$	0xF0	NNN

„Interrupt“. Ruft das Betriebssystem auf, eine Aktion zu unternehmen. Die Aktion wird als numerischer Code angegeben und ist systemspezifisch. Vergleichbar mit einem „syscall“.

Tabellenverzeichnis

2.1	Liste der Spezialregister	10
3.1	Verteilung des Befehlsraums	18
3.2	Befehlentabelle	19

Glossar

A | B | I | R | S

A

Adressdekoder

Das Herz des Bussystems. Wählt anhand einer eingegebenen Adresse einen Bus-Port, an den ein Befehl weitergeleitet wird. Funktioniert wie eine Art Demultiplexer.

Adressierungsart

Die Art, wie eine Instruktion die Umach Maschine dazu veranlasst, einen Speicherbereich zu adressieren. Siehe auch Abschnitt [2.3.1](#).

Assemblername

Der Name eines Registers oder eines Befehls, so wie er in einem textuellen Programm (ASCII) verwendet wird. *R1*, *R2*, *ADD* sind Assemblernamen von Registern und Befehlen.

B

Befehl

Die ersten 8 Bits in einer Instruktion. Operation code.

Befehlsraum

Die Anzahl der möglichen Befehle, abhängig von der Befehlsbreite. Beträgt die Befehlsbreite 8 Bit, so ist der Befehlsraum $2^8 = 256$.

Betriebsmodus

Die Art, wie die UMach Maschine die einzelnen Instruktionen abarbeitet. Siehe auch [2.1.1](#).

Bussystem

Die Mainboard.

Byte

Eine Reihe oder Gruppe von 8 Bit.

I**Instruktion**

Eine Anweisung an die UMach VM etwas zu tun. Eine Instruktion besteht aus einem Befehl (Operation Code) und eventuellen Argumenten.

Instruktionsformat

Beschreibt die Struktur einer Instruktion auf Byte-Ebene und zwar es gibt an, ob ein Byte als eine Registerangabe oder als reine numerische Angabe zu interpretieren ist. Siehe [3.1](#).

Instruktionssatz

Die Menge aller Instruktionen, die von der UMach Maschine ausgeführt werden können.

R**Register**

Eine sich im Prozessor befindende Speichereinheit. Das Register ist dem Programmierer sichtbar und kann mit Werten geladen werden. Siehe Abschnitt [2.2](#), Seite [9](#).

Registernummer

Eine eindeutige Zahl, die ein Register identifiziert. Eine Instruktion verwendet diese Zahl, wenn sie ein Register angibt.

S**Speicher**

Baukomponente, die am Bussystem angeschlossen ist und die eine feste Anzahl von Bytes für die Laufzeit der Maschine aufnehmen kann.

Index

\mathcal{R} , 9, 20
000, 15
ABS, 34
ADD, 26
ADDI, 27
ADDIU, 27
ADDU, 27
Adressierung
 Indirekte, 12
Adressierungsarten, 11
Allzweckregister, 9
AND, 36
ANDI, 36
Assemblername, 9
BE, 46
Befehlsraum, 17
 Verteilung, 17
 Verteilungstabelle, 18
Betriebsmodus, 6
BG, 48
BGE, 48
BL, 47
BLE, 47
BNE, 47
Byte Order, 14
CALL, 49
CMP, 44
CMPI, 45
CMPIU, 45
CMPR (Reg), 11
CMPU, 44
CP, 22
DEC, 35
DIV, 31
DIVD, 33
DIVI, 32
DIVIU, 33
DIVU, 32
EOP, 21
ERR, 11
FP, 10
GO, 49
HI, 11, 29
INC, 35
Instruktionen, 14
 Kategorien, 17
Instruktionsbreite, 14
Instruktionsformat, 14
 000, 15
 Liste, 17
 NNN, 15
 R00, 15
 RNN, 16
 RR0, 16
 RRN, 16
 RRR, 17
Instruktionssatz, 14
IR, 11
JMP, 48
JMPR, 48
KILL, 50
LB, 22
LO, 11, 29

LW, 23
MOD, 34
MODI, 34
MUL, 29
MULD, 31
MULI, 30
MULIU, 30
MULU, 30

NAND, 39
NANDI, 39
NEG, 35
NNN, 15
NOP, 21
NOR, 39
NORI, 40
NOT, 38
Notation, 20
NOTI, 38
Null-Register, 10

OR, 37
ORI, 37

PC, 10
POP, 25
PUSH, 25

R00, 15
Register, 9
 Allzweckregister, 9
 Assemblernamen, 9
 Null-Register, 10
 Registernummer, 9
 Spezialregister, 10
Registernummer, 9
RET, 49
RNN, 16
Rotation, 42
ROTL, 42
ROTLI, 43
ROTR, 43
ROTRI, 44
RR0, 16
RRN, 16
RRR, 17

SB, 23
SET, 21
SHL, 40
SHLI, 40
SHR, 41
SHRA, 42
SHRAI, 42
SHRI, 41
SP, 10
Speichermodell, 11
Spezialregister, 10
Stack, 12
 Schrumpfen, 13
 Wachsen, 12
STAT, 11
SUB, 28
SUBI, 28
SUBIU, 29
SUBU, 28
SW, 24
syscall, 49

UMach
 Aufbau, 6
 Register, 9

Versatz, 45

WAKE, 49

XOR, 37
XORI, 37

ZERO, 11