

# Основи на микропроцесорите



**Автор:** гл. ас. д-р инж. Любомир Богданов



Европейски съюз

**ПРОЕКТ BG051PO001--4.3.04-0042**

***„Организационна и технологична инфраструктура за учене през  
целия живот и развитие на компетенции”***

Проектът се осъществява с финансовата подкрепа на  
Оперативна програма „Развитие на човешките ресурси”,  
съфинансирана от Европейския социален фонд на Европейския съюз

***Инвестира във вашето бъдеще!***



Европейски социален фонд

# Съдържание

1. Разлика между микропроцесор и микроконтролер
2. Структурна схема на микропроцесор
3. Скаларна и суперскаларна архитектура
4. Програмен модел
5. Видове инструкции
6. Режими на адресация
7. Карта на паметта

# Разлика между $\mu$ PU и MCU

**Микропроцесорът** ( $\mu$ PU – **micro Processing Unit**) е цифрова интегрална схема, която може да извършва аритметико-логически операции, умножение, деление, четене и запис на данни в паметта/периферията.

**Микропроцесорните системи** съдържат поне 4 интегрални схеми: микропроцесор, външна RAM памет, външна ROM памет и външна периферна интегрална схема (схеми).

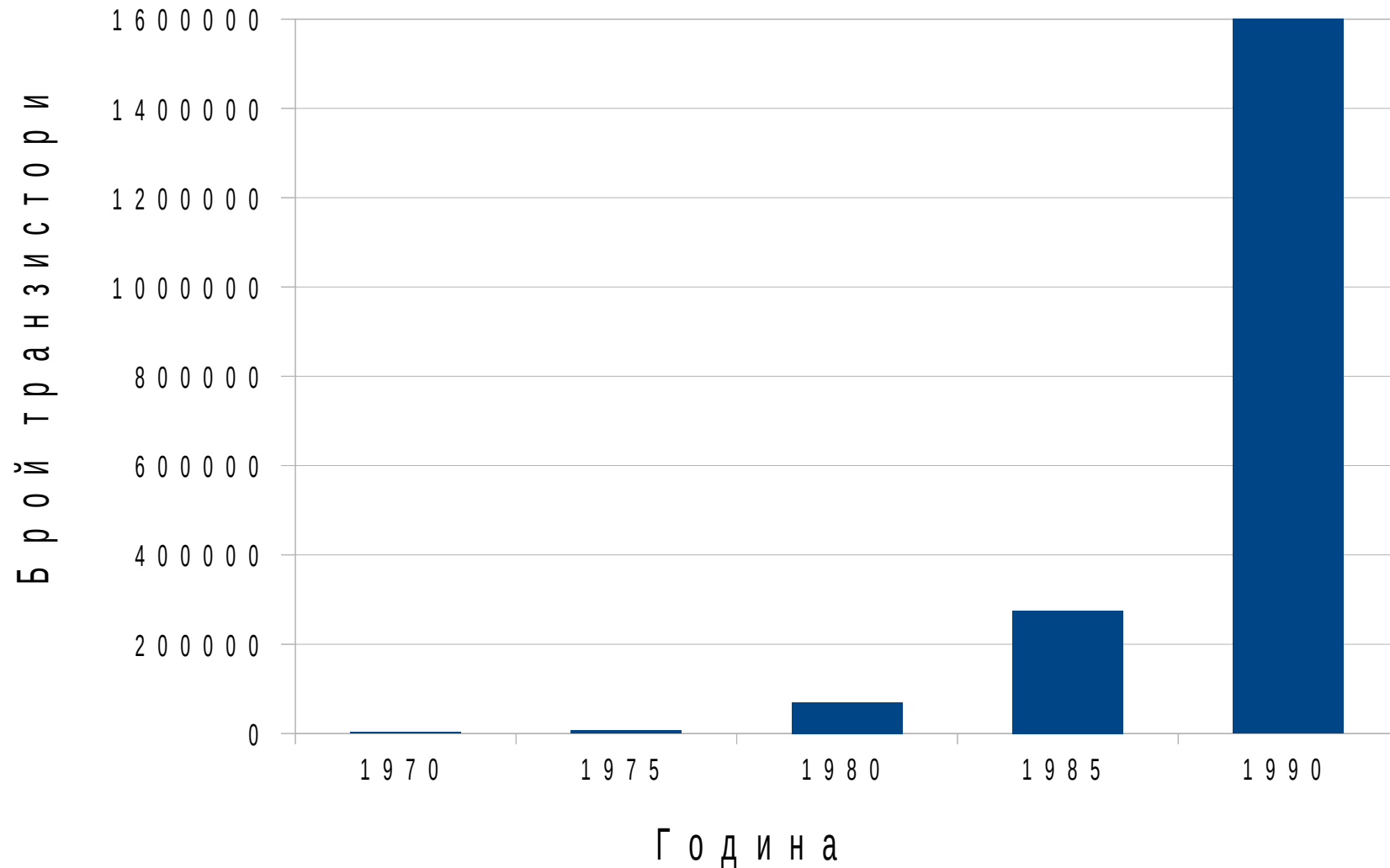
Една такава система наподобява структурата на персонален компютър, но разбира се – разполага с по-малки изчислителни ресурси.

# Разлика между $\mu$ PU и MCU

С напредването на микроелектрониката става възможна интеграцията на голям брой транзистори на един кристал [а]. От графиката на следващия слайд е видно, че максималният брой на транзисторите е:

- \* 2300 през 1975 г.
- \* 1,6 млн през 1990 г.
- \* 7 млрд. през 2012 г., на кристал с площ 0.5 cm<sup>2</sup>.

# Разлика между $\mu$ PU и MCU



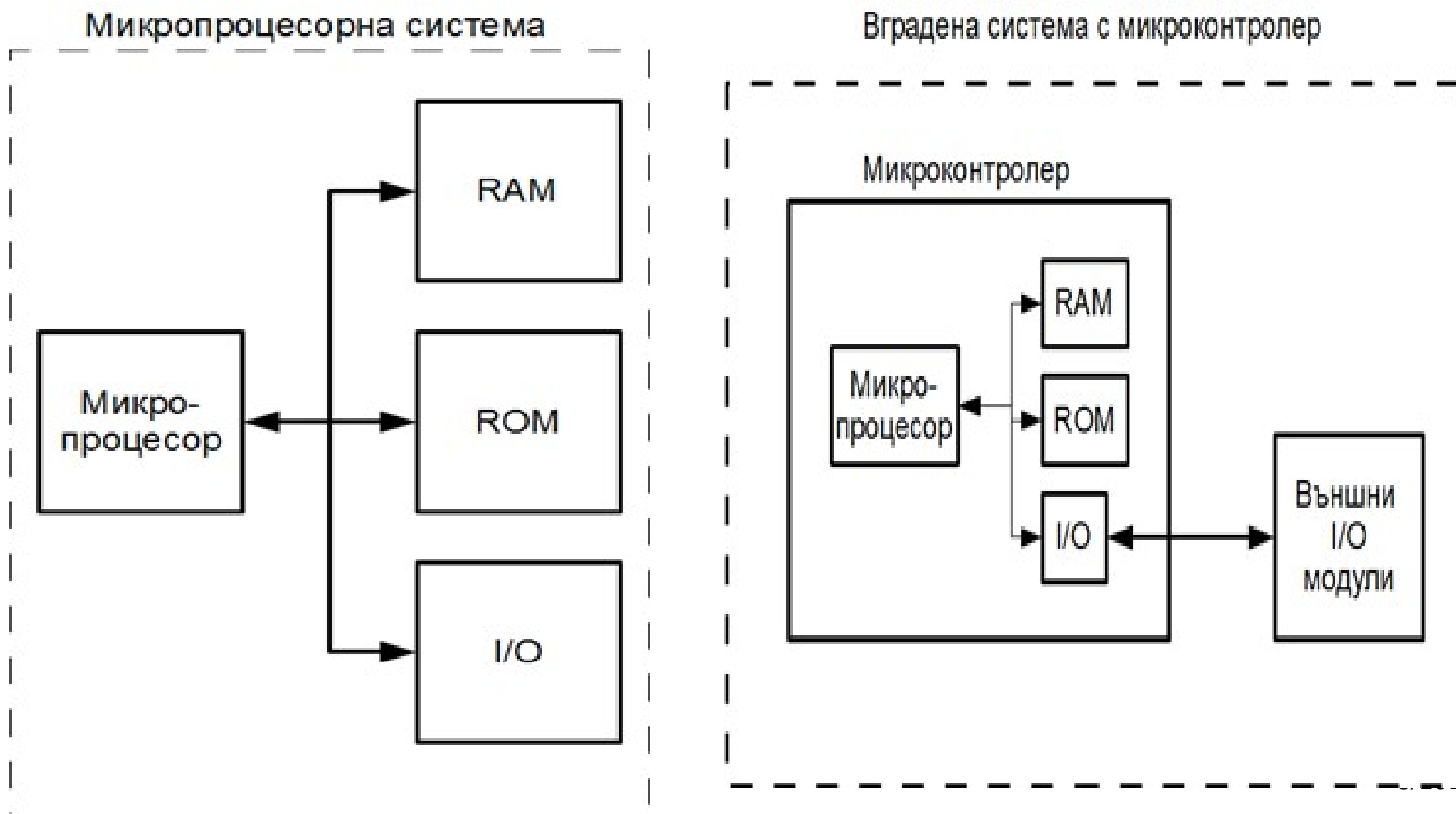
# Разлика между $\mu$ PU и MCU

В резултат на тези постижения микропроцесор, RAM, ROM и I/O се интегрират на един единствен чип. Първоначално тези ИС били наричани едночипови микрокомпютри, а днес – микроконтролери (MCU – MicroController Unit).

Микроконтролерните системи съдържат поне един микроконтролер, към който обикновено се свързват сензори и актуатори. Те са аналогични на микропроцесорните системи, но обикновено постигат дадена функция с по-малък брой чипове (поради интегрираните модули).

# Разлика между $\mu$ PU и MCU

На фигурата е дадена структурна схема на система, използваща микропроцесор и микроконтролер.

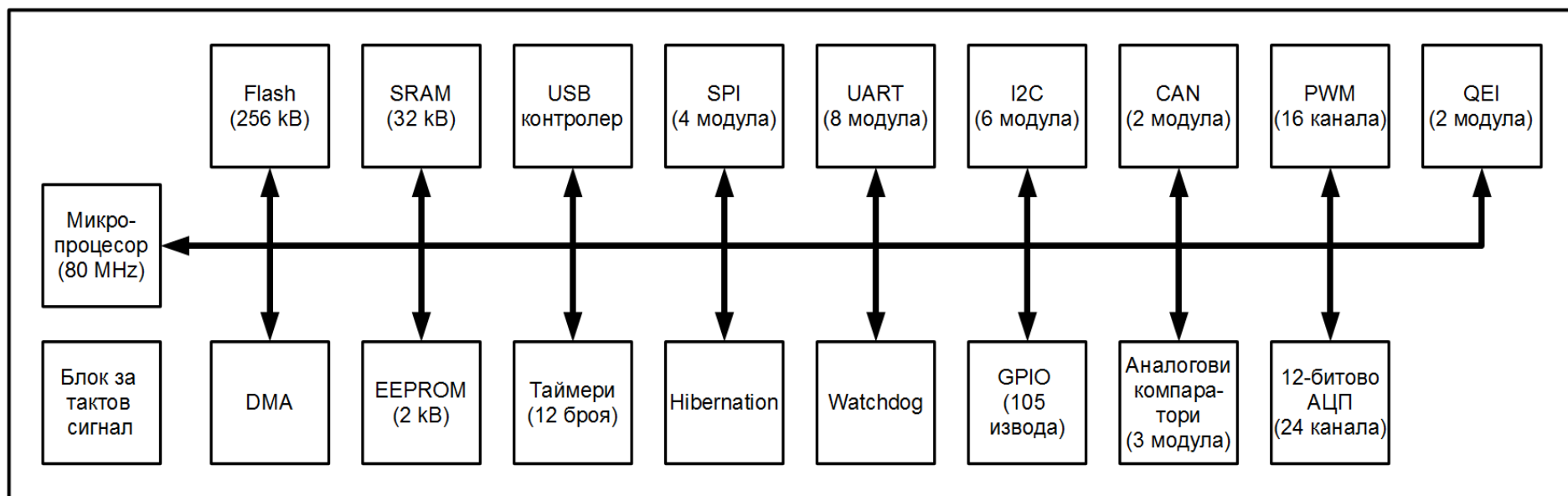




# Разлика между $\mu$ PU и MCU

На фигурата е дадена блокова схема на съществуващ микроконтролер. Вижда се, че това е цяла една микропроцесорна система интегрирана на един чип. Предимствата на този подход, пред реализирането с отделни ИС е, че цената е по-ниска, консумацията на статична мощност е по-малка и заемащата площ от печатната платка е по-малка.

Микроконтролер



# Разлика между $\mu$ PU и MCU

Трябва да се отбележи наличието на **аналогови модули** в микроконтролера – често се интегрират АЦП, ЦАП и/или аналогови компаратори, което по-рядко се среща във FPGA например.

Като недостатък на микроконтролерите може да се посочи фиксираната вътрешна архитектура.

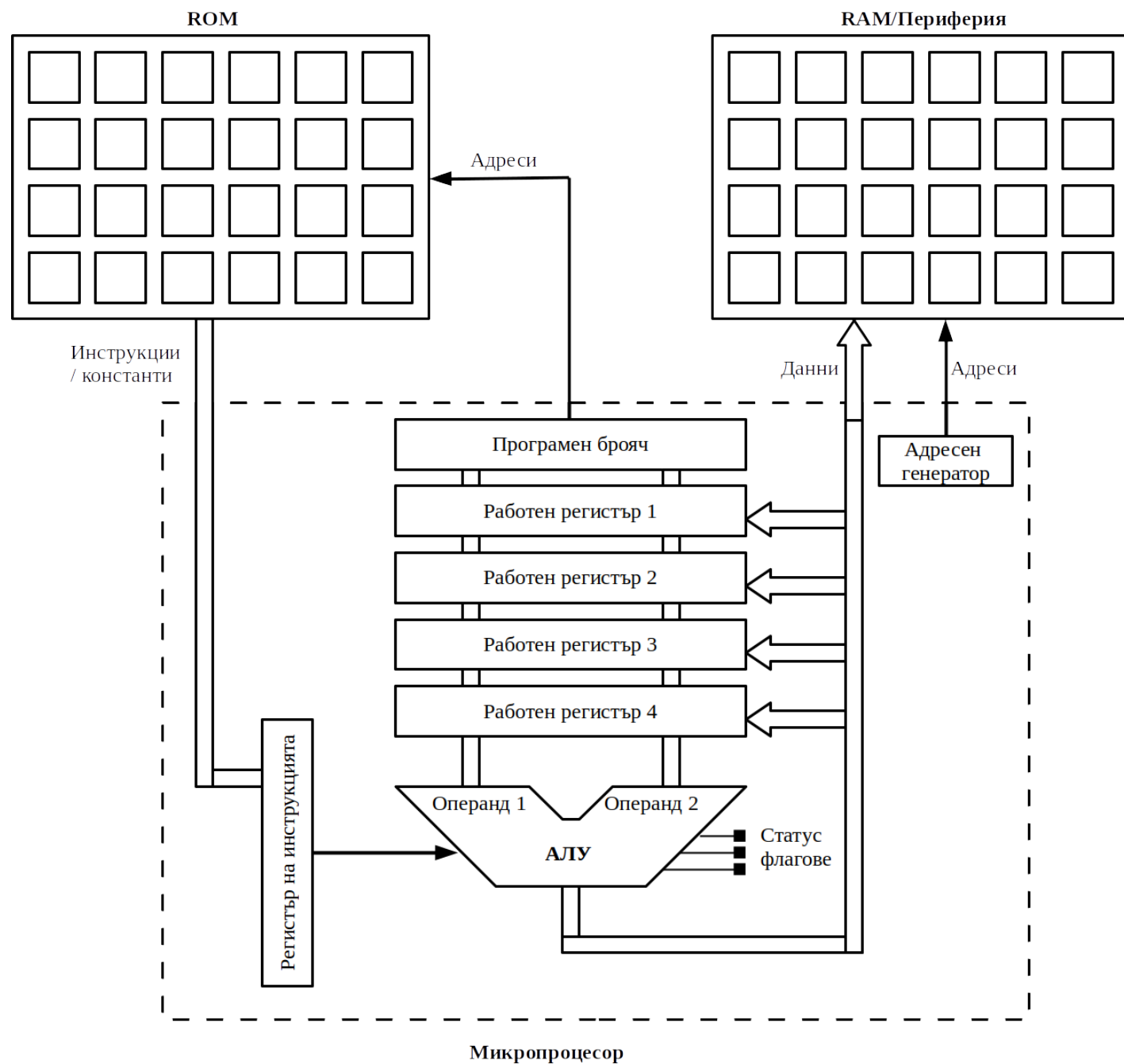
Например, размера на паметта е фиксиран – понеже тя е вградена в чипа, то инсталирането на повече памет е невъзможно. Частично решение е да се свърже допълнителна памет към някои от серийните интерфейси на чипа (SPI, I2C), но обменът на данни ще е значително по-бавен, отколкото с вътрешната памет.

# Структурна схема на микропроцесор

Без значение дали са част от микропроцесорна система или част от микроконтролер, микропроцесорите съдържат някои основни блокове, като АЛУ, умножители, модули за числа с плаваща запетая, регистри с общо преназначение, специални регистри, буфери и др.

На следващия слайд е показана силно опростена блокова схема на микропроцесор и прилежащите му RAM/периферия и ROM.

# Структурна схема на микропроцесор



# Структурна схема на микропроцесор

Изпълнението на програмата започва с извличане (**fetch**) на първата инструкция от ROM паметта и записването ѝ в регистъра на инструкцията [1].

След това инструкцията се декодира (**decode**). В този етап се определя вида на операцията (събиране, изваждане, преместване, сравняване и т.н.) и се активират съответните модули.

Операндите (данните върху които ще се работи) се записват в някои от работните регистри  $1 \div 4$ , или се взимат от паметта.

# Структурна схема на микропроцесор

След това инструкцията се изпълнява (**execute**) от някои от следните модули:

- \* Аритметико-логическото (ALU – arithmetic logic unit) устройство извършва указаната операция и записва резултата или в работните регистри (процес наричан *write back*), или в RAM.

- \* Ако операцията е умножение, използва се отделен умножителен модул, (MPY – **M**ulti**P**LY).

- \* Ако инструкцията е за работа с дробни числа, използва се отделен модул за числа с плаваща/фиксирана запетая (FPU – **F**loating **P**oint **U**nit).

# Структурна схема на микропроцесор

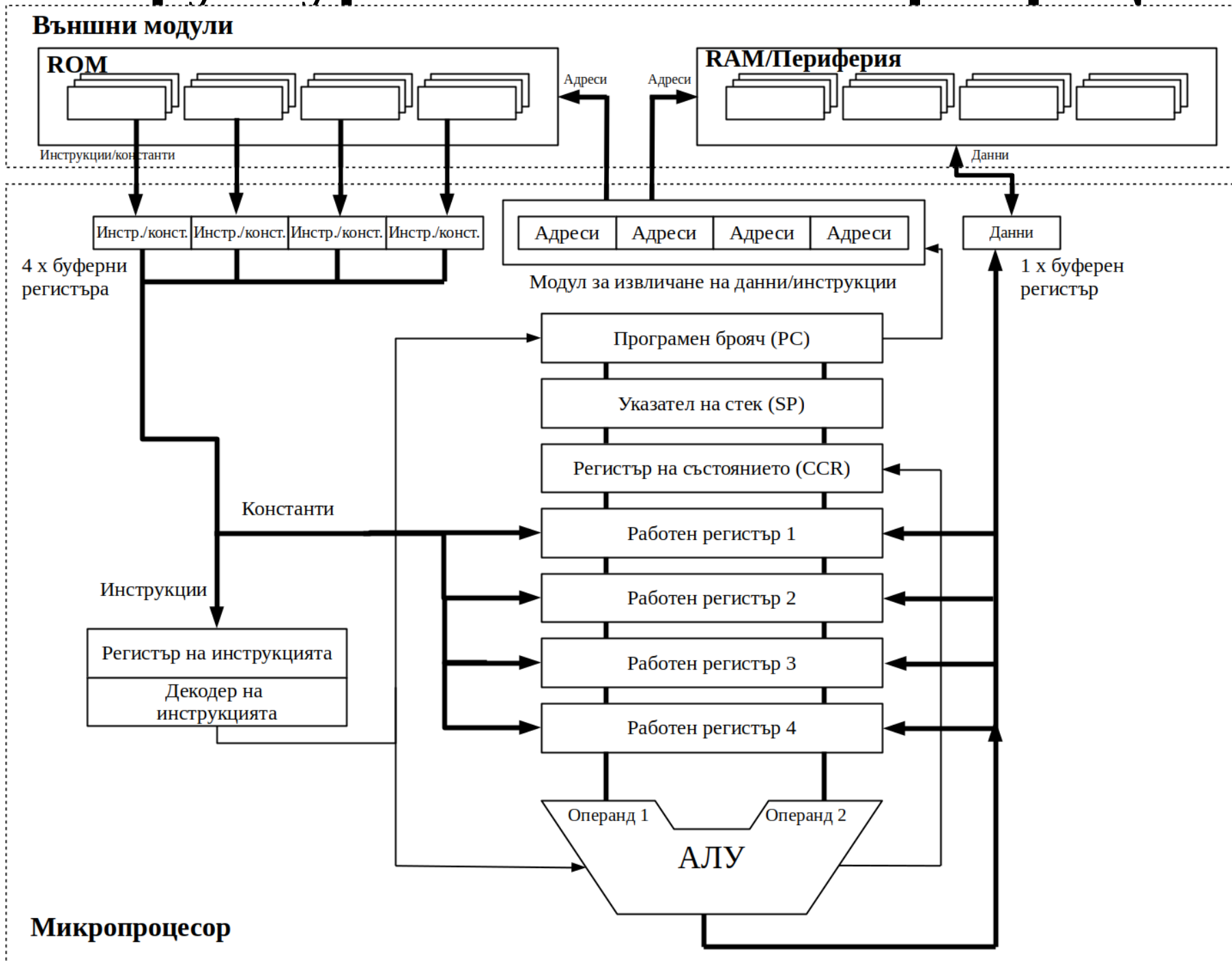
Изпълнението на инструкцията завършва със запис обратно в работните регистри (**write back**) и/или запис в паметта/периферията (**memory**).

# Структурна схема на микропроцесор

Ако разгледаме структурната схема на по-ниско ниво, ще се получи конфигурацията показана на следващия слайд. Това е Харвард архитектура. Структурата на реалните микропроцесори варира, но принципът на работа е един и същ. Основните блокове са:



# Структурна схема на микропроцесор



# Структурна схема на микропроцесор

**Буфери на данновите магистрали/магистралите за инструкции** – те свързват вътрешните и външните за микропроцесора шини. Използването им се налага поради по-голямото бързодействие на микропроцесора спрямо външната памет [6]. Например, ако микропроцесора е 4 пъти по-бърз от ROM паметта, трябва да има поне 4 буфера, които да компенсират това несъответствие. ROM паметта ще запише в тях 4 думи на един такт, което е еквивалентно на 4 пъти по-бърза ROM памет.

# Структурна схема на микропроцесор

**Буфери на адресните магистрали** – аналогични на буферите за данни.

Буферите на RAM паметта са двупосочни, а на ROM – едностосочни.

Ако към буферите има свързани контролери за “интелигентно” извличане на инструкции/данни, те се наричат **кеш памет**. Размерите на кеш паметите варират и са от порядъка на kB – MB.

# Скаларна и суперскаларна архитектура

Увеличаване на изчислителната мощ на микропроцесорите може да стане по два начина:

- \* чрез увеличаване на тактовата му честота;
- \* чрез добавяне на допълнителни логически блокове (например още едно ALU, MPU или FPU).

# Скаларна и суперскаларна архитектура

**Скаларен микропроцесор** (scalar microprocessor) е този микропроцесор, който може да изпълнява само една инструкция в даден момент. Следващите инструкции от програмата ще бъдат изпълнени едва когато завърши изпълнението на настоящата инструкция. Инструкциите се изпълняват в реда, в който са записани в програмата.

Пример за скаларен микропроцесор: MSP430, PIC16, ARM Cortex-M4.

# Скаларна и суперскаларна архитектура

**Суперскаларен микропроцесор** (superscalar microprocessor) е този микропроцесор, който може да изпълнява две или повече инструкции в паралел. За целта той трябва да съдържа два или повече функционални блока в ядрото си [4]. Типичен пример за функционален блок е АЛУ.

Пример за суперскаларен микропроцесор: Motorola MC88100, Intel i960CA, ARM Cortex M7, ARM Cortex A9.

# Скаларна и суперскаларна архитектура

Скаларният микропроцесор може да обработва едно число за един или няколко такта. Числото е **скаларна величина**, т.е. целочислена стойност, число с фиксирана или плаваща запетая.

Суперскаларният микропроцесор може да обработва две или повече числа за един или няколко такта. Числата са скаларни величини, т.е. целочислени стойности, числа с фиксирана или плаваща запетая.

# Скаларна и суперскаларна архитектура

Ако функционалните модули могат да обработват по няколко числа наведнъж, т.е. ако работят върху **масиви от данни**, микропроцесорът се нарича **векторен**.

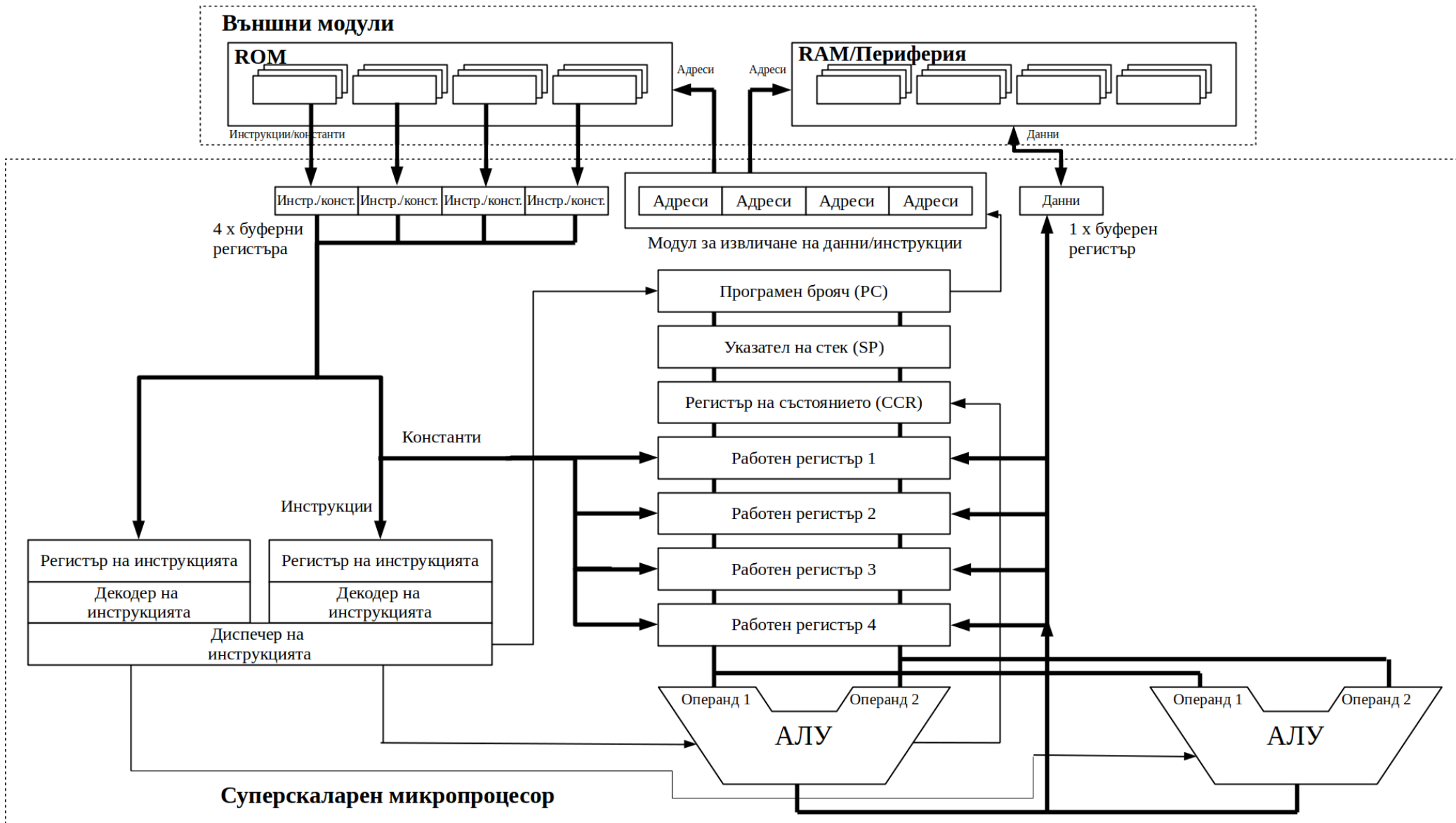
Пример за векторен микропроцесор - Fujitsu FACOM VP-100, ARM Cortex-A9, графични процесори.

Ако в един микропроцесор са вградени няколко функционални векторни модула, той се нарича **супервекторен**.

Пример за супервекторен микропроцесор - все още липсват практически реализации [7].



# Скаларна и суперскаларна архитектура



# Скаларна и суперскаларна архитектура

**Диспечер на инструкцията** е контролен блок в скаларен микропроцесор, който проверява дали две (или повече) последователни инструкции могат да бъдат изпълнени в паралел на два (или повече) функционални блока.

# Скаларна и суперскаларна архитектура

Диспечерът е необходим, защото невинаги две инструкции могат да бъдат изпълнени в паралел. Например инструкциите:

Routine1:

`xor.w R1, R2` ; пресметни  $R1 \mid R2$  и запиши резултата в R1

`and.w R1, R3` ; пресметни  $R1 \& R3$  и запиши резултата в R1

не могат да се изпълнят в паралел, защото инструкцията `and.w` зависи от инструкцията `xor.w` (заради зависимостта от регистър R1).

# Програмен модел

**Програмен модел** - това е наборът от регистри на даден микропроцесор, които са достъпни (четене/запис) за програмиста. Тяхното съдържание се променя от инструкциите в програмата.

Включват се *регистрите с общо предназначение* (GPR), *програмният брояч* (PC), *стековият указател* (SP), *регистърът на състоянието* (SR или CCR) и други регистри, специфични за дадения микропроцесор.

# Програмен модел

**Регистри с общо предназначение** (General Purpose Registers, или още - Register file) – използват се за съхранение на данни по време на изпълнението на програмата. Това е най-бързата памет (от няколко клетки), до която микропроцесорът има достъп.

# Програмен модел

Тези регистри не са част от адресното поле на микропроцесора. Те се достъпват директно чрез операндите на асемблерните инструкции и обикновено се бележат с “r” или “R”:

add r1, r2, r3

→ r1, r2 и r3 са регистри с общо предназначение

# Програмен модел

Броят на регистрите с общо предназначение е важен, защото е един от факторите, от които зависи времето за изпълнение на програмата. Ако програмата е сложна, GPR няма да стигнат и ще трябва да се използва външната RAM, която обикновено изисква десетки и стотици тактове за достъп.

- \* MC6800 на Motorola има 2 GPR
- \* MSP430FR5739 на Texas Instruments има 12 GPR

# Програмен модел

**Програмен брояч (Program Counter)** – регистър, съдържащ адреса на следващата† инструкция, чието изпълнение предстои. РС се увеличава автоматично по време на изпълнението на настоящата инструкция. Числото, с което се увеличава зависи от микропроцесора:

- \* при ARM Cortex се увеличава винаги с 2 или 4
- \* при MSP430 се увеличава винаги с 2, 4 или 6

† - има изключения, виж по-напред за конвейери



# Програмен модел

Защо е необходим РС?

Запис на число в РС ще доведе до промяна в хода на програмата – преход. Така се извикват подпрограми и реализират цикли.

Стойността на РС може да се използва като относителна точка в адресното поле, спрямо която да се направи преход (**P**osition **I**ndependent **C**ode).

Стойността на РС може да се използва като относителна точка в адресното поле, спрямо която да се разположат данни (които да бъдат достъпни).<sup>33/101</sup>

# Програмен модел

Началната стойност на РС (след подаване на захранването) е фиксирана и зависи от конкретния микропроцесор.

- \* При PIC18 това е адрес 0x0000.
- \* При MSP430 това е адрес 0xFFFFE.
- \* При ARM Cortex това е адрес 0x0004.

# Програмен модел

**ВНИМАНИЕ!** При конвейерни микропроцесори (ще се изучават по-късно) РС съдържа адрес на инструкцията, която е няколко нива по-напред от следващата. Колкото повече степени има конвейера, толкова по-напред ще сочи РС.

\* При ARM Cortex-M0 (**три**степенен конвейер) РС се увеличава така:

→  $PC = PC + 4$  (байта), което е еквивалентно на  $PC = PC +$  **две** 16-битови инструкции

или

→  $PC = PC + 8$  (байта), което е еквивалентно на  $PC = PC +$  **две** 32-битови инструкции

# Програмен модел

Извадка от асемблерна програма за ARM Cortex-M0. Използват се 16-битови инструкции. РС в инструкцията на адрес 0x168 ще сочи към 0x16c (две по-напред), а не към 0x16A (една по-напред) заради конвейера.

0x164	mov	r2, #8	
0x166	str	r0, [r1, r2]	
0x168	ldr	r0, [PC, #8]	; PC $\rightarrow$ 0x168 + 4 = 0x16c ; 0x16c + 8 = 0x174
0x16a	ldr	r0, [r1, #8]	
...			
0x170		0xabcdefef	; Данни
0x174		0xdeadbeef	; Данни
0x178		0x12345678	; Данни

# Програмен модел

**Стеков указател (Stack Pointer)** – регистър, съдържащ адреса на клетка памет, където се намира последното записано число служебна информация по време на изпълнението на програмата. Тази клетка памет, заедно с няколко съседни такива, формират специален регион в RAM паметта, наречен стек (стекова памет).

Стекът се достъпва като LIFO (**L**ast **I**n **F**irst **O**ut) буфер. Повечето микропроцесори поддържат специални инструкции, с които се достъпва стекът – това са PUSH и POP.

# Програмен модел

Организацията на стека е два вида:

- \* намаляващ стек (descending stack) – всеки следващ елемент се записва на по-малък адрес
- \* растящ стек (ascending stack) – всеки следващ елемент се записва на по-голям адрес

# Програмен модел

При намаляващ стек:

**PUSH** – инструкция, която автоматично намалява SP и след това записва един елемент в стека.

**POP** – инструкция, която чете един елемент от стека и автоматично увеличава SP.

При растящ стек:

**PUSH** – инструкция, която автоматично увеличава SP и след това записва един елемент в стека.

**POP** – инструкция, която чете един елемент от стека и автоматично намалява SP.

# Програмен модел

Увеличаването и намаляването на адресите става с числа, пропорционални на разредността на микропроцесора:

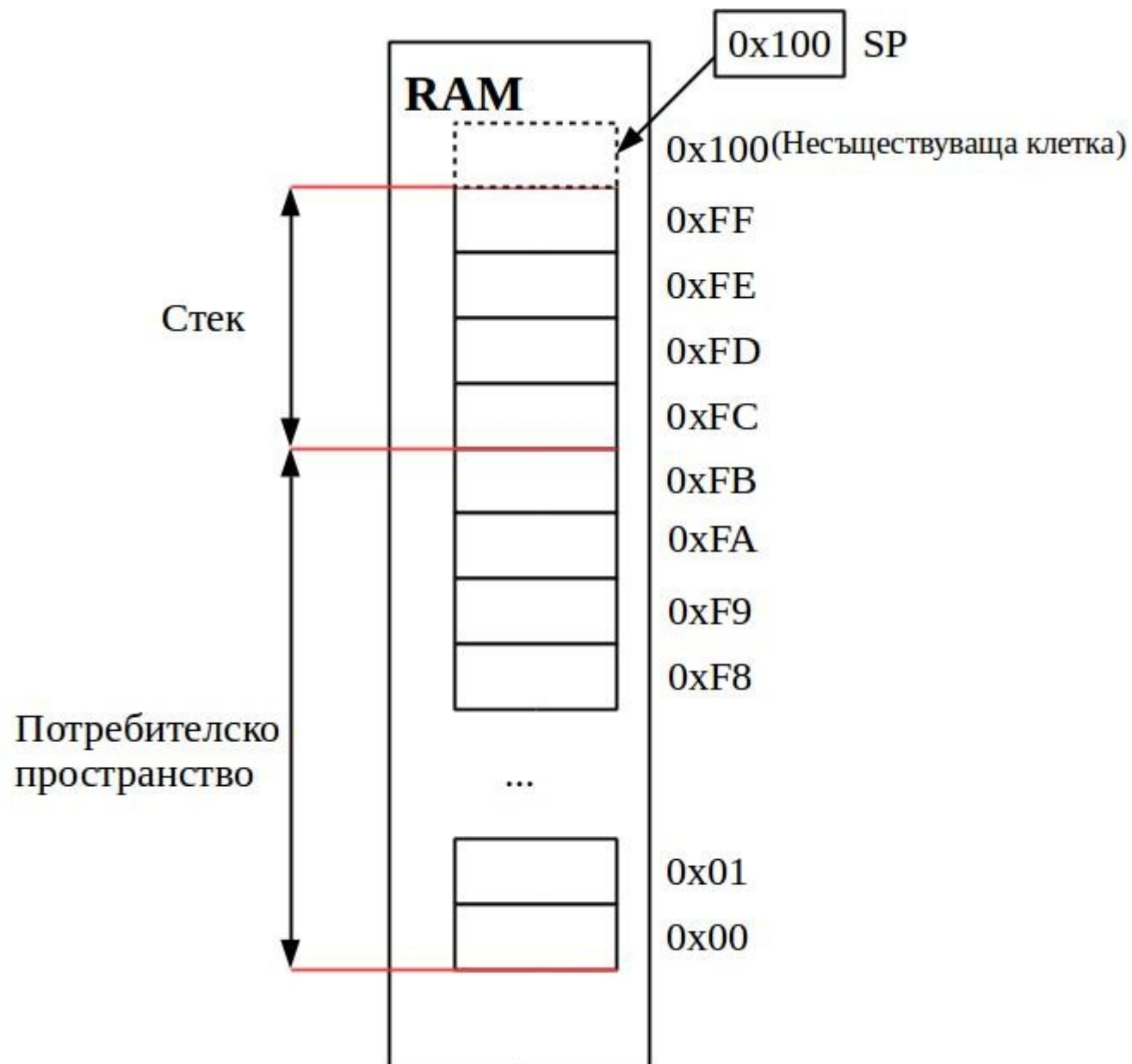
- \* за 8-битови  $\mu$ PU SP се увеличава с 1
  - \* за 16-битови  $\mu$ PU SP се увеличава с 2
  - \* за 32-битови  $\mu$ PU SP се увеличава с 4
- и т.н.



# Програмен модел

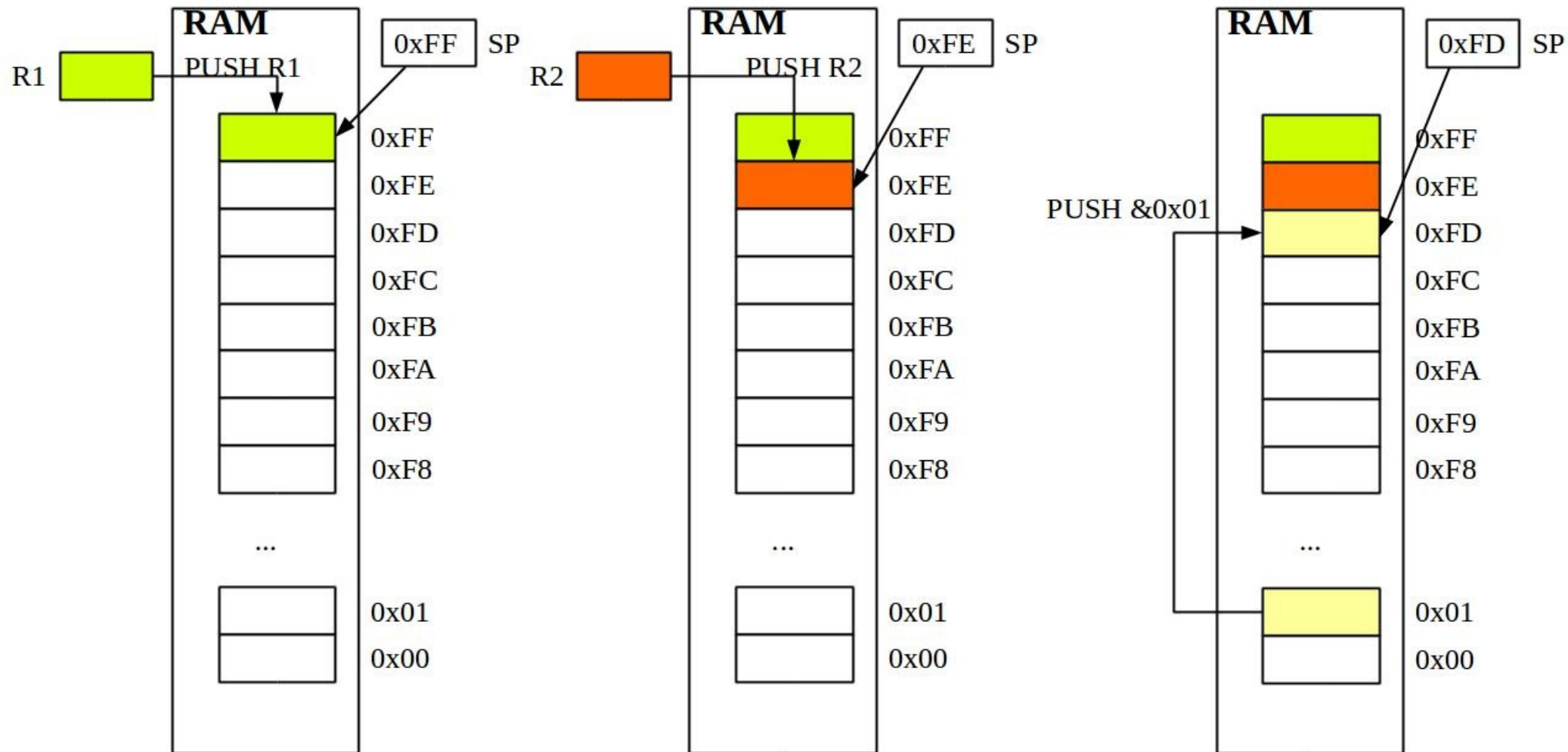
Пример с  
намаляващ  
стек.

Инициализация



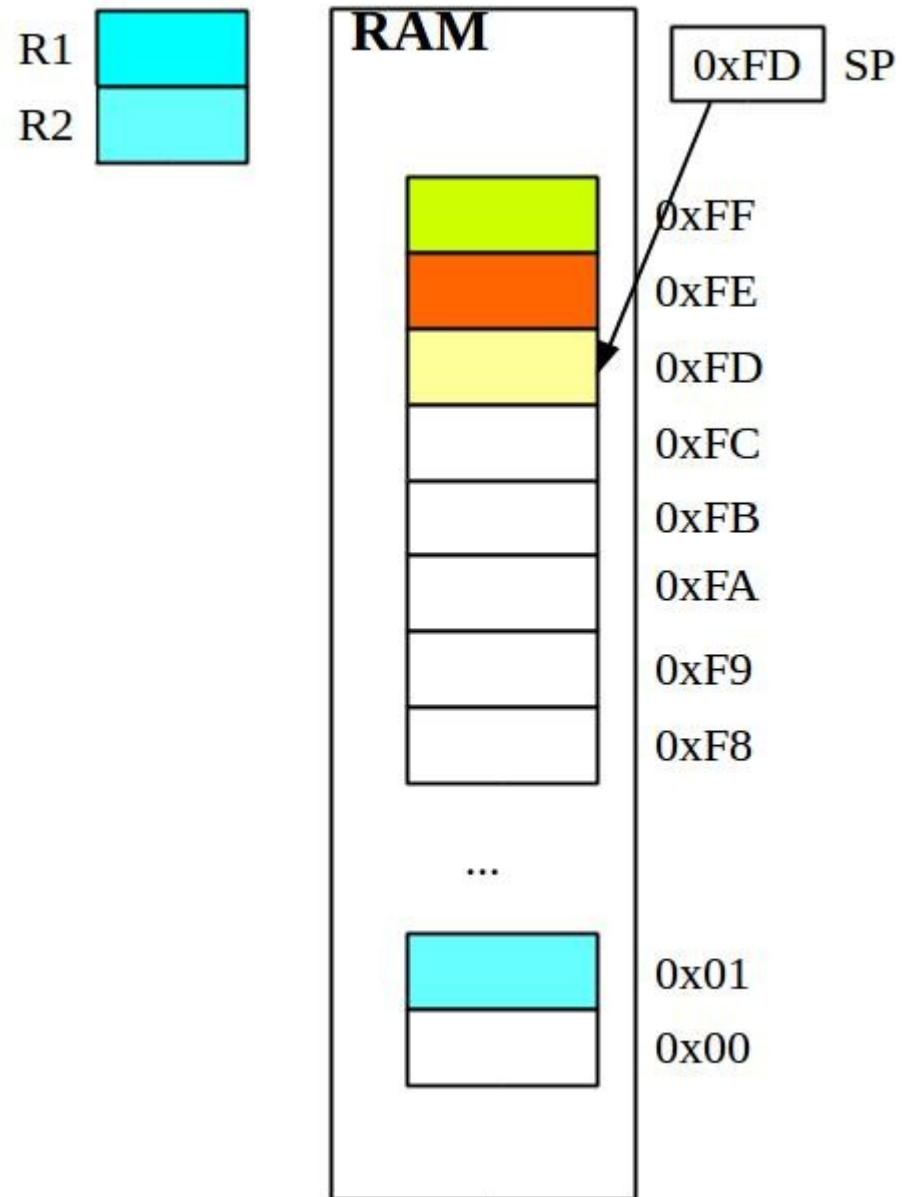
# Програмен модел

Пример с намаляващ стек. Запис в стека.



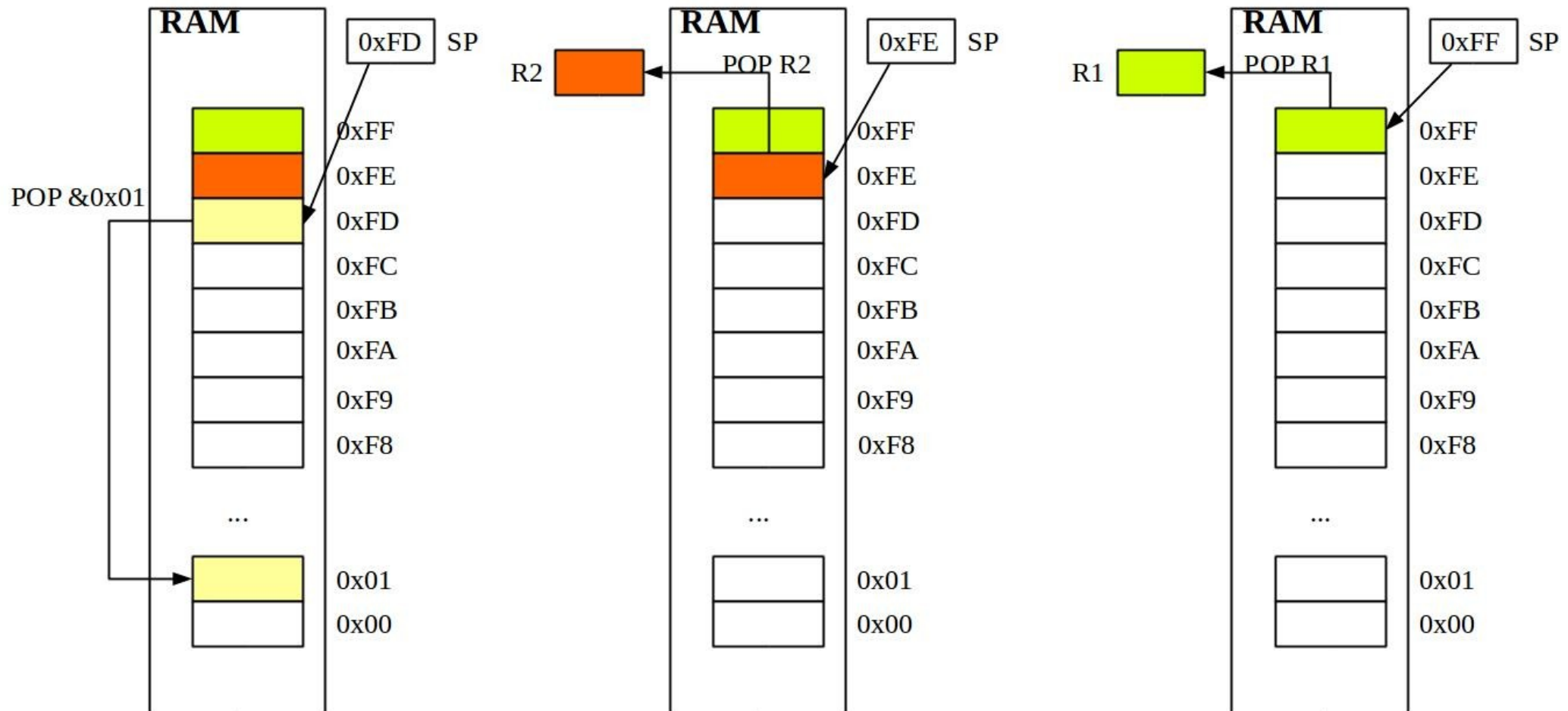
# Програмен модел

Пример с намаляващ стек.  
Работа с освободените  
регистри – R1, R2,  
RAM-регистър на  
адрес 0x01.



# Програмен модел

Пример с намаляващ стек. Четене на стека.



# Програмен модел

Записът и четенето на данни в стека **винаги** става в **обратен ред**. Асемблерната програма, съответстваща на предишните слайдове би изглеждала така:

...	<b>POP &amp;0x01</b>
<b>PUSH R1</b>	<b>POP R2</b>
<b>PUSH R2</b>	<b>POP R1</b>
<b>PUSH &amp;0x01</b>	...
MOV #0x55, R1	
MOV #0x33, R2	
MOV #0x12, &0x01	
AND R1, R10	
XOR R2, R11	
OR R11, &0x01	

# Програмен модел

Служебната информация, която трябва да се помни в стека бива два вида:

- \* регистри от ядрото и оперативната памет, когато се извикват функции
- \* регистри от ядрото и оперативната памет, когато диспечер на операционна система превключва изпълнението на задачи
- \* регистри от ядрото и оперативната памет, когато се получи прекъсване

# Програмен модел

*Пример* - регистри от ядрото и оперативната памет, когато се извикват функции. ABI стандарт на компилатора гласи – първите 4 регистъра са за предаване на параметри.

```
uint32_t my_func(uint32_t a, uint32_t b,  
                 uint32_t c, uint32_t d){  
    return (a + b) * (c + d);  
}  
  
int main(void){  
    uint32_t a = 355, b = 743, c = 291, d = 8096;  
    uint32_t e;  
  
    e = my_func(a, b, c, d);  
  
    while (1){ }  
}
```

```
08000220 <main>:  
8000220: b580      push {r7, lr}  
8000222: b086      sub sp, #24  
8000224: af00      add r7, sp, #0  
8000226: f240 1363 movw r3, #355  
800022a: 617b      str r3, [r7, #20]  
800022c: f240 23e7 movw r3, #743  
8000230: 613b      str r3, [r7, #16]  
8000232: f240 1323 movw r3, #291  
8000236: 60fb      str r3, [r7, #12]  
8000238: f44f 53fd mov.w r3, #8096  
800023c: 60bb      str r3, [r7, #8]  
800023e: 68bb      ldr r3, [r7, #8]  
8000240: 68fa      ldr r2, [r7, #12]  
8000242: 6939      ldr r1, [r7, #16]  
8000244: 6978      ldr r0, [r7, #20]  
8000246: f7ff ffd7 bl 80001f8 <my_func>  
800024a: 6078      str r0, [r7, #4]  
800024c: e7fe      b.n 800024c <main+0x2c>
```

# Програмен модел

*Пример* - регистри от ядрото и оперативната памет, когато се извикват функции. ABI стандарт на компилатора гласи – при повече от 4 параметъра – ИЗПОЛЗВАЙ стека.

```
uint32_t my_func(uint32_t a, uint32_t b,  
uint32_t c, uint32_t d, uint32_t e){  
    return (a + b) * (c + d) + e;  
}  
  
int main(void){  
    uint32_t a = 355, b = 743, c = 291, d = 8096,  
e = 3131;  
    uint32_t f;  
  
    f = my_func(a, b, c, d, e);  
  
    while (1){ }  
}
```

```
08000230 <main>:  
8000230: b580      push {r7, lr}  
8000232: b088      sub sp, #32  
8000234: af02      add r7, sp, #8  
8000236: f240 1363 movw r3, #355  
800023a: 617b      str r3, [r7, #20]  
800023c: f240 23e7 movw r3, #743  
8000240: 613b      str r3, [r7, #16]  
8000242: f240 1323 movw r3, #291  
8000246: 60fb      str r3, [r7, #12]  
8000248: f44f 53fd mov.w r3, #8096  
800024c: 60bb      str r3, [r7, #8]  
800024e: f640 433b movw r3, #3131  
8000252: 607b      str r3, [r7, #4]  
8000254: 687b      ldr r3, [r7, #4]  
8000256: 9300      str r3, [sp, #0] ; == PUSH  
8000258: 68bb      ldr r3, [r7, #8]  
800025a: 68fa      ldr r2, [r7, #12]  
800025c: 6939      ldr r1, [r7, #16]  
800025e: 6978      ldr r0, [r7, #20]  
8000260: f7ff ffd0 bl 8000204 <my_func>  
8000264: 6038      str r0, [r7, #0]  
8000266: e7fe      b.n 8000266 <main+0x36>
```



# Програмен модел

*Пример* - регистри от ядрото и оперативната памет, когато се получи прекъсване. Регистрите, използвани в хендлера се копират на стека.

```
void exti0_irq_handler(void){
    uint32_t i = 0;
    uint32_t arr[8] = { 55, 12, 89012,
65390, 838107, 785, 912, 1024};
    uint32_t a = 355, b = 743, c = 291,
d = 8096, e = 3131;

    for(i = 0; i < 8; i++){
        a = ((a + b) * (c + d) + e)/arr[i];
    }

    a = a; //Do nothing
}

int main(void){
    while (1){ }
}
```

```
080001f8 <exti0_irq_handler>:
80001f8: b4b0      push {r4, r5, r7}
80001fa: b08f      sub sp, #60
80001fc: af00      add r7, sp, #0
80001fe: 2300      movs r3, #0
8000200: 637b      str r3, [r7, #52]
8000202: 4b1d      ldr r3, [pc, #116]
8000204: 463c      mov r4, r7
8000206: 461d      mov r5, r3
8000208: cd0f      ldmbia r5!, {r0, r1, r2, r3}
800020a: c40f      stmbia r4!, {r0, r1, r2, r3}
800020c: e895 000f ldmbia.w r5, {r0, r1, r2, r3}
8000210: e884 000f stmbia.w r4, {r0, r1, r2, r3}
8000214: f240 1363 movw r3, #355
.....
800026a: d9e5      bls.n 8000238
800026c: bf00      nop
800026e: 373c      adds r7, #60
8000270: 46bd      mov sp, r7
8000272: bcb0      pop {r4, r5, r7}
8000274: 4770      bx lr
8000276: bf00      nop
```

# Програмен модел

**ВНИМАНИЕ!** При влизане във функция, обслужваща прекъсване има регистри, които се копират на стека автоматично (хардуерно). Множеството от тези регистри се наричат **стекова група (stack frame)**.

При MSP430 стековата група е съставена от PC, SR.

При ARM Cortex-M стековата група е съставена от PSR, PC, R14, R12, R3, R2, R1, R0.

*Виж миналия слайд – дисасемблерът е за ARM Cortex-M7. Липсват инструкции за копиране на регистри R0 – R3, защото те са копирани хардуерно.*

# Програмен модел

**Регистър на състоянието** (Status Register или още Condition Code Register) – съдържа битове, които отразяват състоянието на АЛУ (и други функционални блокове) след изпълнението на всяка една инструкция.

**N** (Negative) – ако резултатът от операцията е отрицателно число, то  $N = 1$ ; ако е положително,  $N = 0$ .

**V** (oVerflow) – число със знак е обърнало знакът си в следствие ограничената разредност на регистрите (напр. Грешките  $-128 - 1 = 127$ ,  $-32768 - 1 = 32767$ ,  $-32768 + [-32768] = 0$ ,  $127 + 1 = -128$  и т.н.) – виж в лекциите раздела “представяне на числа в двоичен вид”.

**Z** (Zero) - ако резултатът от операцията е нула, то  $Z = 1$ ; ако е ненулева стойност, то  $Z = 0$ ;

**C** (Carry) – ако резултатът от операцията е предизвикал пренос, то  $C = 1$ ; ако няма пренос, то  $C = 0$ . ( $255 + 1 = 0$  (1), и т.н.)

# Програмен модел

**ВНИМАНИЕ!** Регистрите PC, SP и SR могат да повлияят на хода на изпълнението на програмата. Въпреки, че са част от регистровия файл, те не бива да бъдат използвани като GPR. Допълнително объркване може да се получи и от алтернативните им имена, които имат аналогични обозначения (с R или r) с тези на GPR.

\* При MSP430 –  $PC = R0$ ,  $SP = R1$ ,  $SR = R2$

\* При ARM Cortex –  $PC = R15$ ,  $SP = R13$

# Видове инструкции

Всяка инструкция се състои от един или няколко байта.

В тези байтове има групи от битове (битови полета), които имат различно значение за микропроцесора. Най-общо казано инструкцията може да се раздели на две части:

**\*код на операцията** (КОП, на англ. - opcode) – операцията, която трябва да извърши микропроцесора върху операндите

**\*служебни полета** – вид на достъп до паметта (напр. 8- или 16-битов), номер на регистър от ядрото, вид на адресацията, бит за опресняване на статус регистъра и др.

# Видове инструкции

*Пример с инструкция на MSP430:*

mov.w r5, r4

Двоичен вид: 0100 0101 0000 0100

КОП	Номер на регистър-източник	Вид адресация на регистъра-приемник	Вид достъп до паметта	Вид адресация на регистъра-източник	Номер на регистър-приемник
0100	0101	0	0	00	0100
mov	r5	регистрова адресация	.w	регистрова адресация	r4

# Видове инструкции

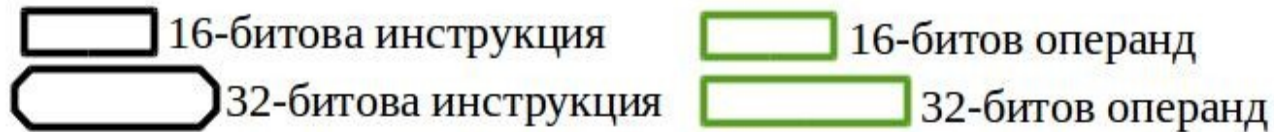
1. Според дължината си, т.е. броя байтове, заемани в паметта на системата, инструкциите биват два вида:

\*с **фиксирана дължина** → GPP, DSP,  $\mu$ PU (например 8-, 16- или 32-битови инструкции)

\*с **променлива дължина** → VLIW процесори (дължината зависи от конкретната програма)

**ВНИМАНИЕ!** При някои микропроцесори операндите могат да се намират между инструкциите (MSP430), а при други – след тях (ARM Cortex).

# Видове инструкции



26276:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">480d</span>	ldr	r0, [pc, #52]	c40e:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">0c 43</span>	clr	r12
26278:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">2800</span>	cmp	r0, #0	c410:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">b2 d0</span> <span style="border: 1px solid green; padding: 2px;">03 00</span>	bis	#3, &0x01b0
2627a:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">d002</span>	beq.n	26282	c414:	<span style="border: 1px solid green; padding: 2px;">b0 01</span>		
2627c:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">480c</span>	ldr	r0, [pc, #48]	c416:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">32 d0</span> <span style="border: 1px solid green; padding: 2px;">18 00</span>	bis	#24, r2
2627e:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">f3af 8000</span>	nop.w		c41a:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">1c 52</span> <span style="border: 1px solid green; padding: 2px;">b4 01</span>	add	&0x01b4, r12
26282:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">f012 fe4b</span>	bl	38f1c	c41e:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">37 53</span>	add	#-1, r7
26286:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">0020</span>	movs	r0, r4	c420:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">07 93</span>	cmp	#0, r7
26288:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">0029</span>	movs	r1, r5	c422:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">f6 23</span>	jnz	\$-18
2628a:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">f00e f8c1</span>	bl	34410				
2628e:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">f012 fe31</span>	bl	38ef4				
26292:	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">bf00</span>	nop					
26294:	<span style="border: 1px solid green; padding: 2px;">00080000</span>						
26298:	<span style="border: 1px solid green; padding: 2px;">20010000</span>						
262a4:	<span style="border: 1px solid green; padding: 2px;">20002c28</span>						
262a8:	<span style="border: 1px solid green; padding: 2px;">20004a00</span>						

Регион за константи (literal pool)

MSP430

ARM Cortex-M0



# Видове инструкции

2. Според вида на изпълняваната операция инструкциите биват:

- \* за достъп до паметта (=)
- \* за аритметични операции (+, -, \*, /)
- \* за логически операции (&, |, ~, ^)
- \* за условни и безусловни преходи (if, goto)
- \* за аритметика с насищане ( if( $i > N$ ) {  $i = N$ ; } )
- \* разни (nop, wfe, clra)

# Режими на адресация

Съществуват няколко различни режима, с които дадена инструкция може да извлече данните за операндите си. В зависимост от тези режими се казва, че инструкцията използва една или друга адресация (addressing mode).

Режимите на адресации е възможно да са различни за всеки един операнд в рамките на една инструкция.

Видовете адресации зависят от набора инструкции и следователно са различни за различните микропроцесори.

# Режими на адресация

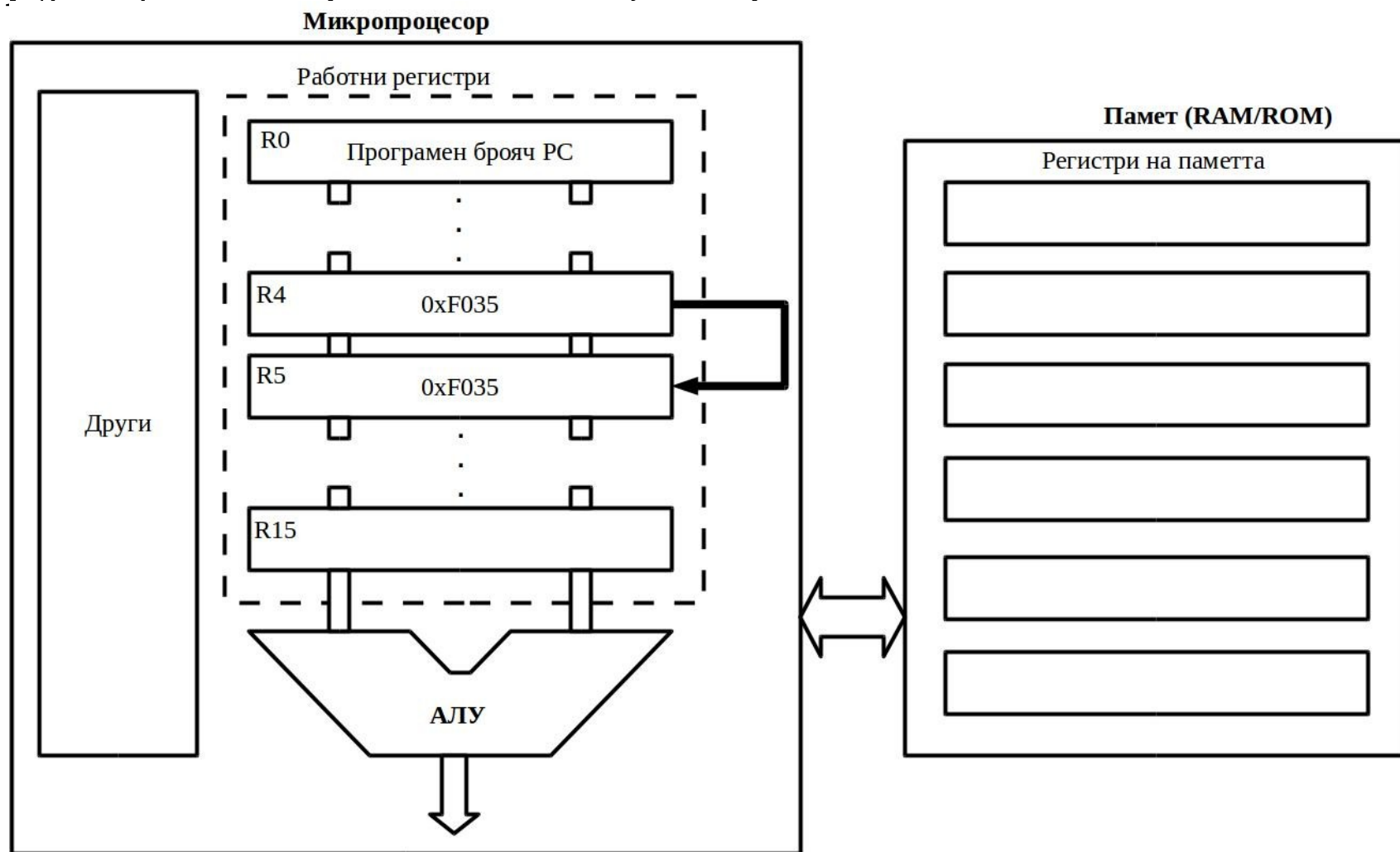
На следващите слайдове са показани адресациите за MSP430, но те дават обща представа за механизма на “извличане” на операндите и в много други микропроцесори се използват същите и/или подобни адресации (имената им може да варират при различните фирми производители).

За MSP430 това са:

1. Регистрова
2. Индексна
3. Относителна
4. Абсолютна
5. Индиректна
6. Индиректна автоинкрементираща
7. Непосредствена

# Режими на адресация

1. **Регистрова адресация** – съдържанието на регистър/регистри от ядрото са операнд/операндите на инструкцията. (mov.w R4, R5)



# Режими на адресация

1. Регистрова адресация – пример с инструкцията `mov.w R4,R5`.

Преди:

R4 = 0xF035

R5 = 0x5555

След:

R4 = 0xF035

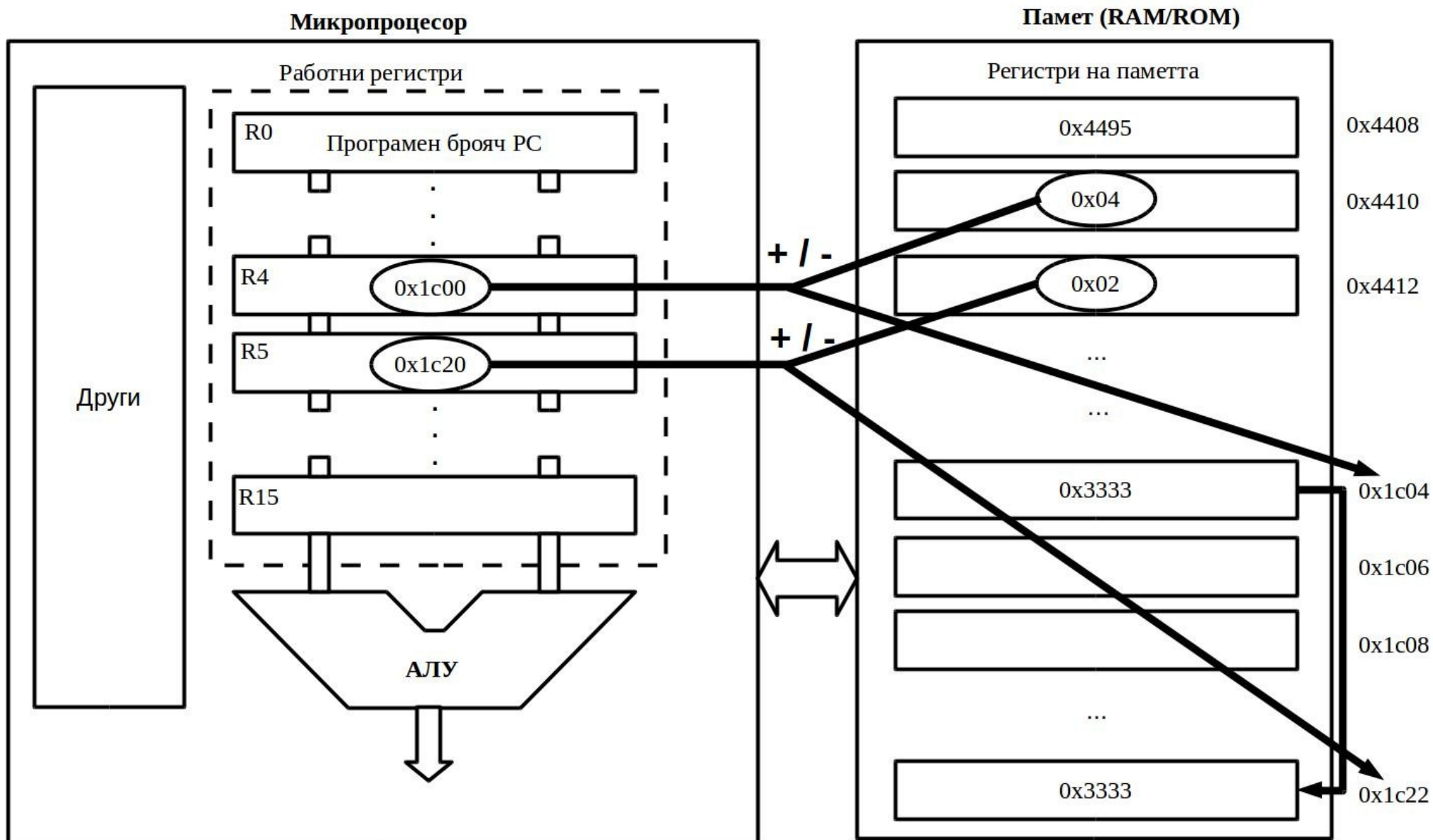
R5 = 0xF035

# Режими на адресация

2. **Индексна адресация** (Indexed mode) — съдържанието на работен регистър от ядрото + съдържанието на регистър от програмната памет (отместване) указват адреса (някъде в паметта на микропроцесора) на операнда.

Отместването е число със знак и може да бъде както положително, така и отрицателно.

# Режими на адресация



# Режими на адресация

2. Индексна адресация – пример с инструкцията  
mov.w 0x04(R4), 0x02(R5). Машинен код:  
0x4495 0x0004 0x0002

Преди:

R4 = 0x1c00

R5 = 0x1c20

MEM(0x1c04) = 0x3333

MEM(0x1c22) = 0x5555

След:

R4 = 0x1c00

R5 = 0x1c20

MEM(0x1c04) = 0x3333

MEM(0x1c22) = 0x3333

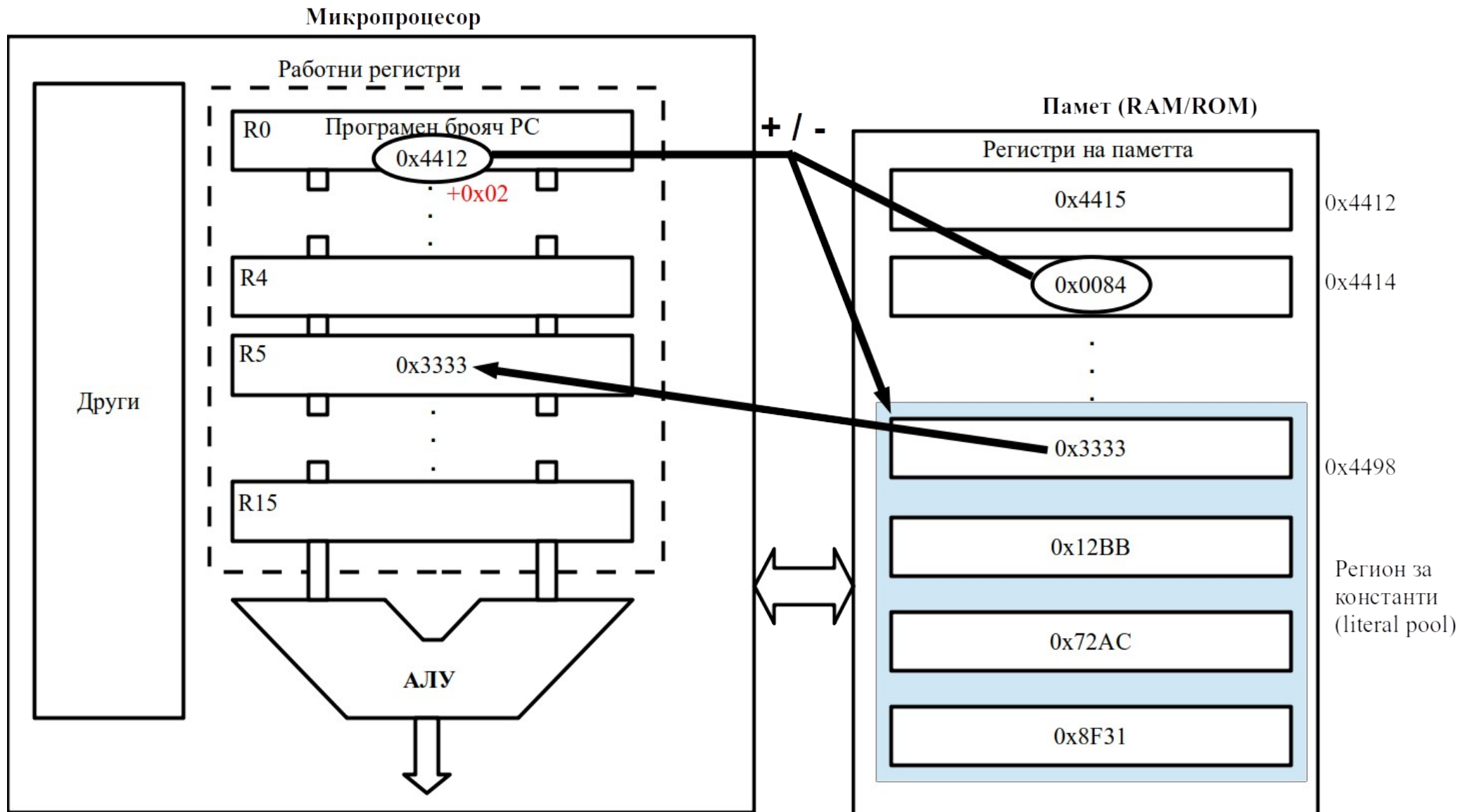


# Режими на адресация

3. **Относителна адресация** (Symbolic mode, PC-relative mode) – съдържанието на регистър от програмната памет (отместване) + стойността на програмния брояч PC указват адреса на операнда. Тази адресация е аналогична на индексната, с тази разлика, че се използва не-кой да е регистър от ядрото, а точно програмния брояч.

Регион за константи (literal pool) - региони от паметта, запълнени с константи, които се достъпват чрез символна адресация. Обикновено се помещават след края на подпрограмата (функцията), в която се използват.

# Режими на адресация



# Режими на адресация

3. Относителна адресация – пример с инструкцията  
`mov my_const_0, R5.`

...

`my_const_0:`  
`DW 0хаааа`

Машинен код:  
`0x4415 0x0084`

# Режими на адресация

Преди:

R5 = 0x0000

mov my\_const\_0, R5                      =            0x4412: 0x4415 0x0084  
(PC -> 0x4412)

...

my\_const\_0:  
    DW 0хаааа                              =            0x4498: 0хаааа

0x4412(настоящата стойност PC) + 0x84 (офсет спрямо PC) + 2  
(конвейер) = 0x4498

След:

R5 = 0хаааа

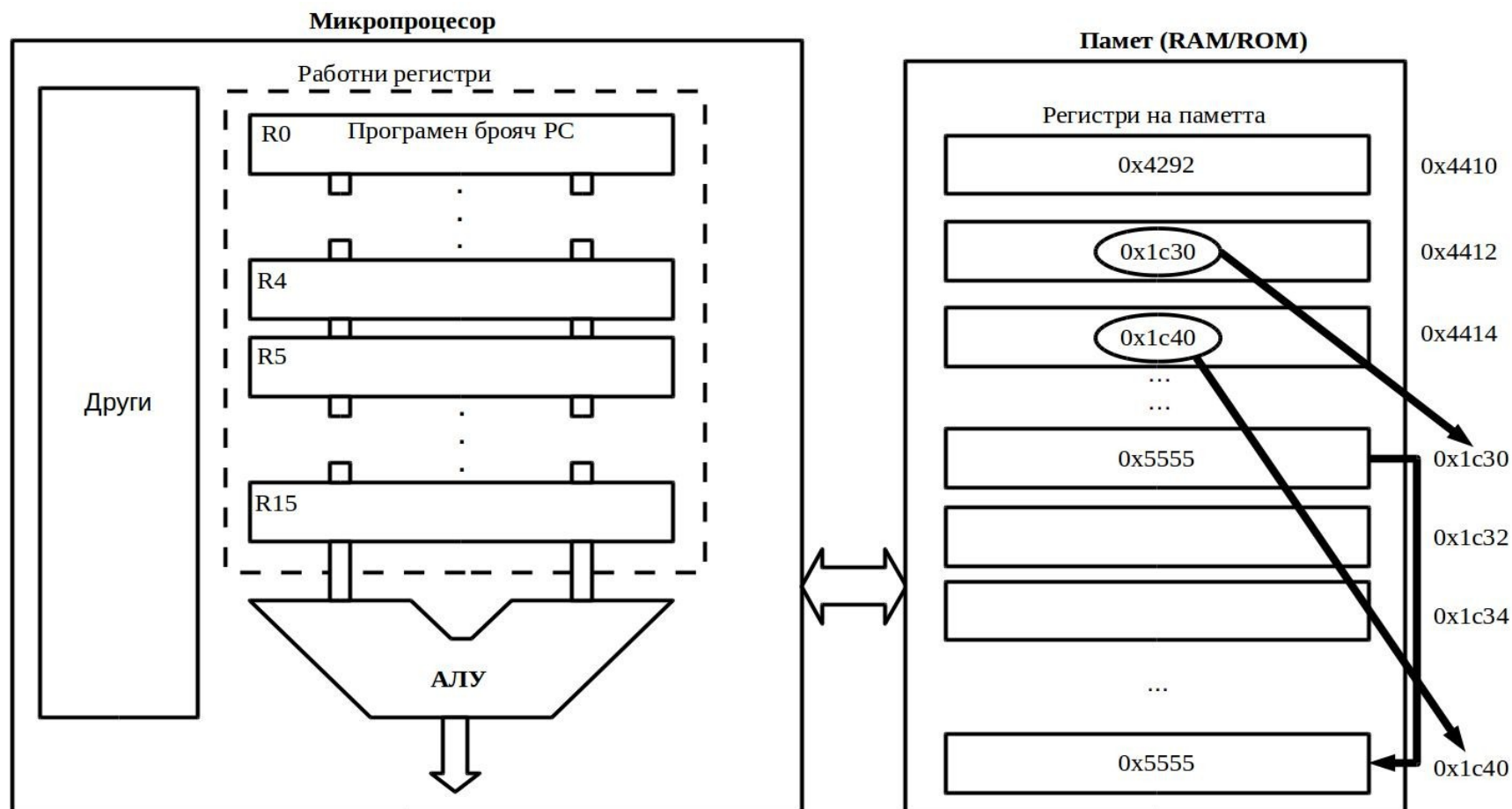
# Режими на адресация

## 3. Относителна адресация – пример с няколко последователни инструкции

mov	my_const_0, R5	=	4412: 4415 0084
mov	my_const_1, R5	=	4416: 4415 0082
mov	my_const_2, R5	=	441a: 4415 0080
mov	my_const_3, R5	=	441e: 4415 007e
...			...
my_const_0:			
	DW 0xaaaa	=	4498: aaaa
my_const_1:			
	DW 0xbbbb	=	449a: bbbb
my_const_2:			
	DW 0xcccc	=	449c: cccc
my_const_3:			
	DW 0xdddd	=	449e: dddd

# Режими на адресация

4. **Абсолютна адресация** (Absolute mode) - съдържанието на регистър от програмната памет указва абсолютен адрес от паметта, на който се намира операнда.



# Режими на адресация

4. Абсолютна адресация – пример с инструкцията  
`mov &0x1c30, &0x1c40`. Машинен код:  
`0x4292 0x1c30 0x1c40`

Преди:

`MEM(0x1c30) = 0x5555`

`MEM(0x1c40) = 0xf035`

След:

`MEM(0x1c30) = 0x5555`

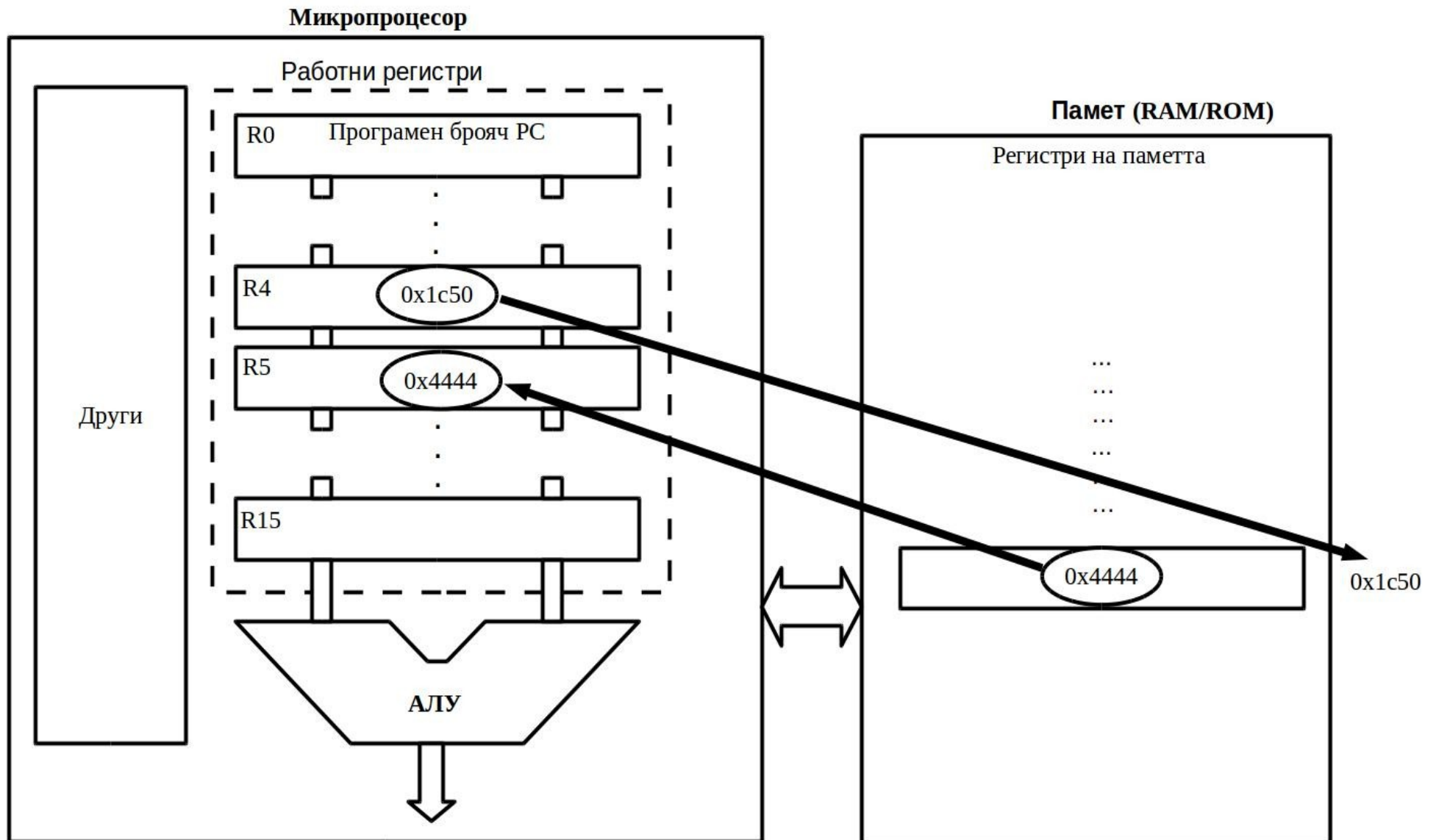
`MEM(0x1c40) = 0x5555`

# Режими на адресация

**5. Индиректна адресация (Indirect mode)** – аналогична на абсолютната. Разликата – съдържанието на работен регистър от ядрото указва абсолютен адрес от паметта, на който се намира операнда.



# Режими на адресация



# Режими на адресация

5. Индиректна адресация – пример с инструкцията  
mov @R4, R5. Машинен код:

0x4425

Преди:

R4 = 0x1c50

R5 = 0xfefe

MEM(0x1c50) = 0x4444

След:

R4 = 0x1c50

R5 = 0x4444

MEM(0x1c50) = 0x4444

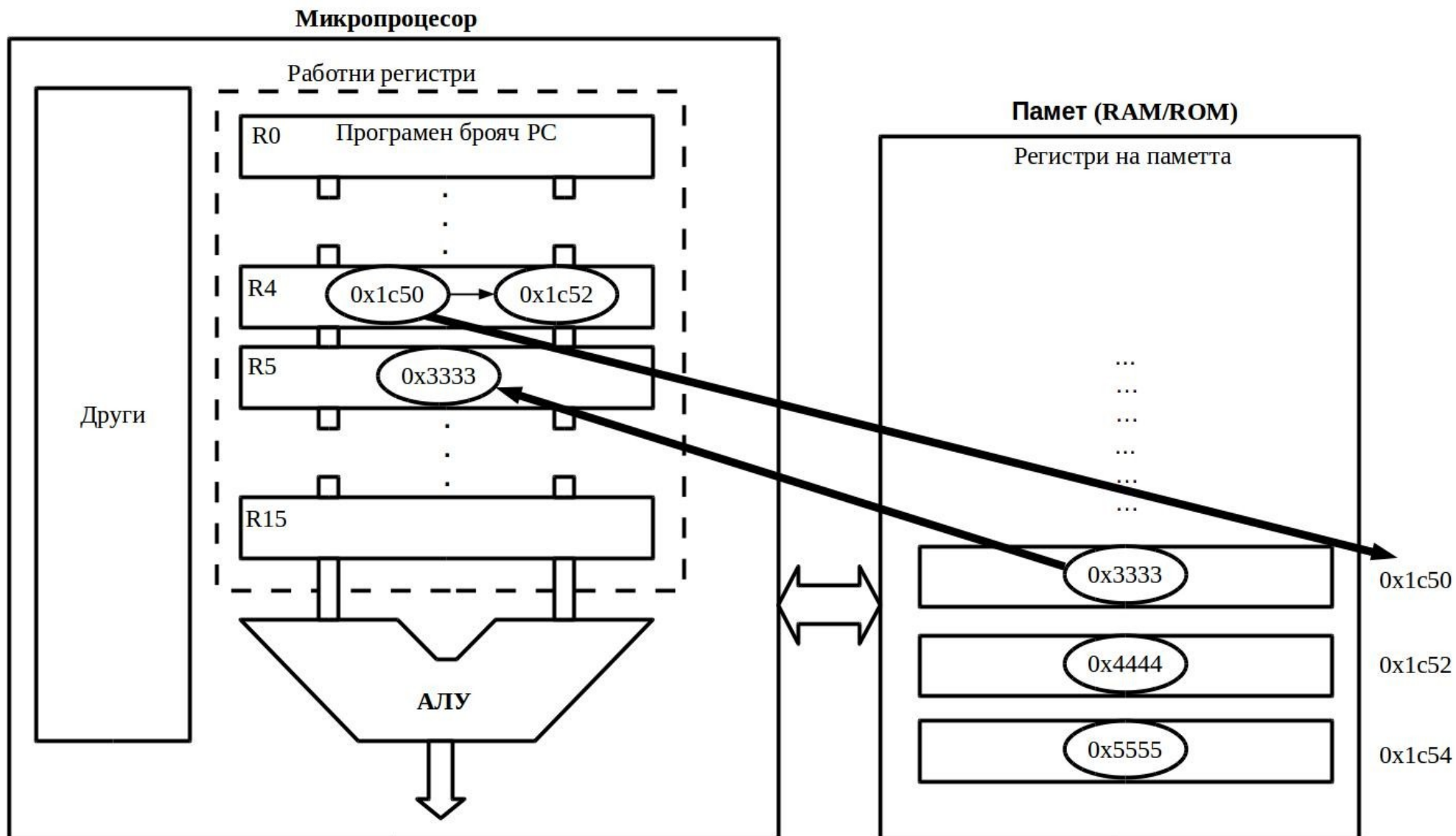
# Режими на адресация

**6. Индиректна автоинкрементираща адресация** (Indirect autoincrement mode) – съдържанието на работен регистър от ядрото указва абсолютен адрес от паметта, на който се намира операнда. След изпълнението на инструкцията, съдържанието на работния регистър се увеличава автоматично.

\* Ако инструкцията е с наставка “.b”, адресът се увеличава с 1.

\* Ако инструкцията е с наставка “.w”, адресът се увеличава с 2.

# Режими на адресация



# Режими на адресация

6. Индиректна автоинкрементираща адресация – пример с инструкцията `mov.w @R4+, R5`. Машинен код:

0x4435

Преди:

R4 = 0x1c50

R5 = 0xfefe

MEM(0x1c50) = 0x4444

След:

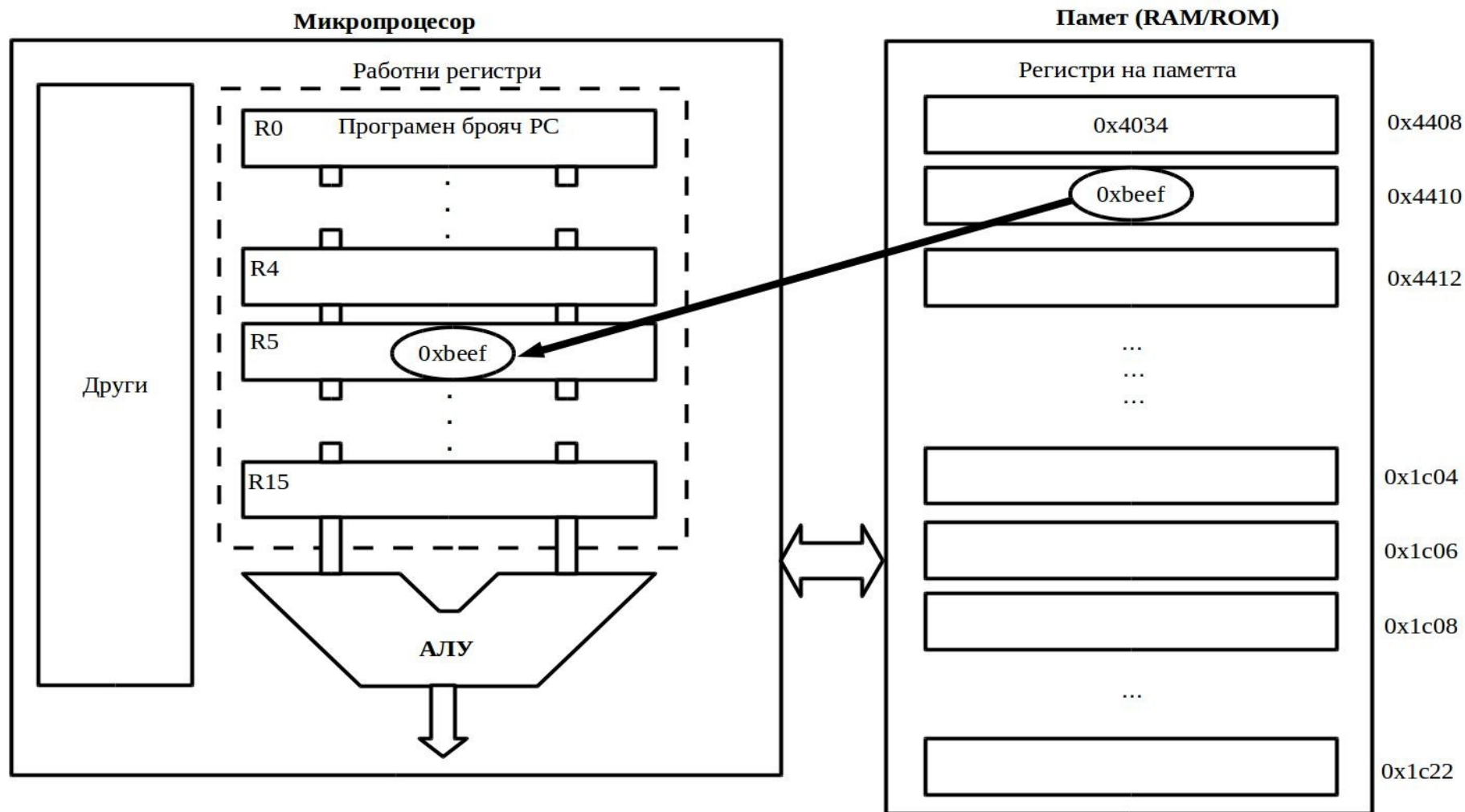
R4 = 0x1c52

R5 = 0x4444

MEM(0x1c50) = 0x4444

# Режими на адресация

**7. Непосредствена адресация (Immediate mode)** – съдържанието на регистър от програмната памет (константа) е операнд на инструкцията.



# Режими на адресация

7. Непосредствена адресация — пример с инструкцията `mov #0xbeef, R4`.

Преди:

`R4 = 0xbebe`

След:

`R4 = 0xbeef`

# Режими на адресация

В зависимост от поддържаните режими на адресация, архитектурите на микропроцесорите могат да се категоризират като [8]:

- \* Регистър-регистър
- \* Памет-памет
- \* Регистър-памет
- \* Регистър-плюс-памет



# Режими на адресация

Архитектурата от вида **регистър-регистър** (от англ. ез. register-register architecture) може да извършва операции само с регистри от ядрото. Известна е още като **запиши-прочети**, от англ. ез. Load-store architecture.

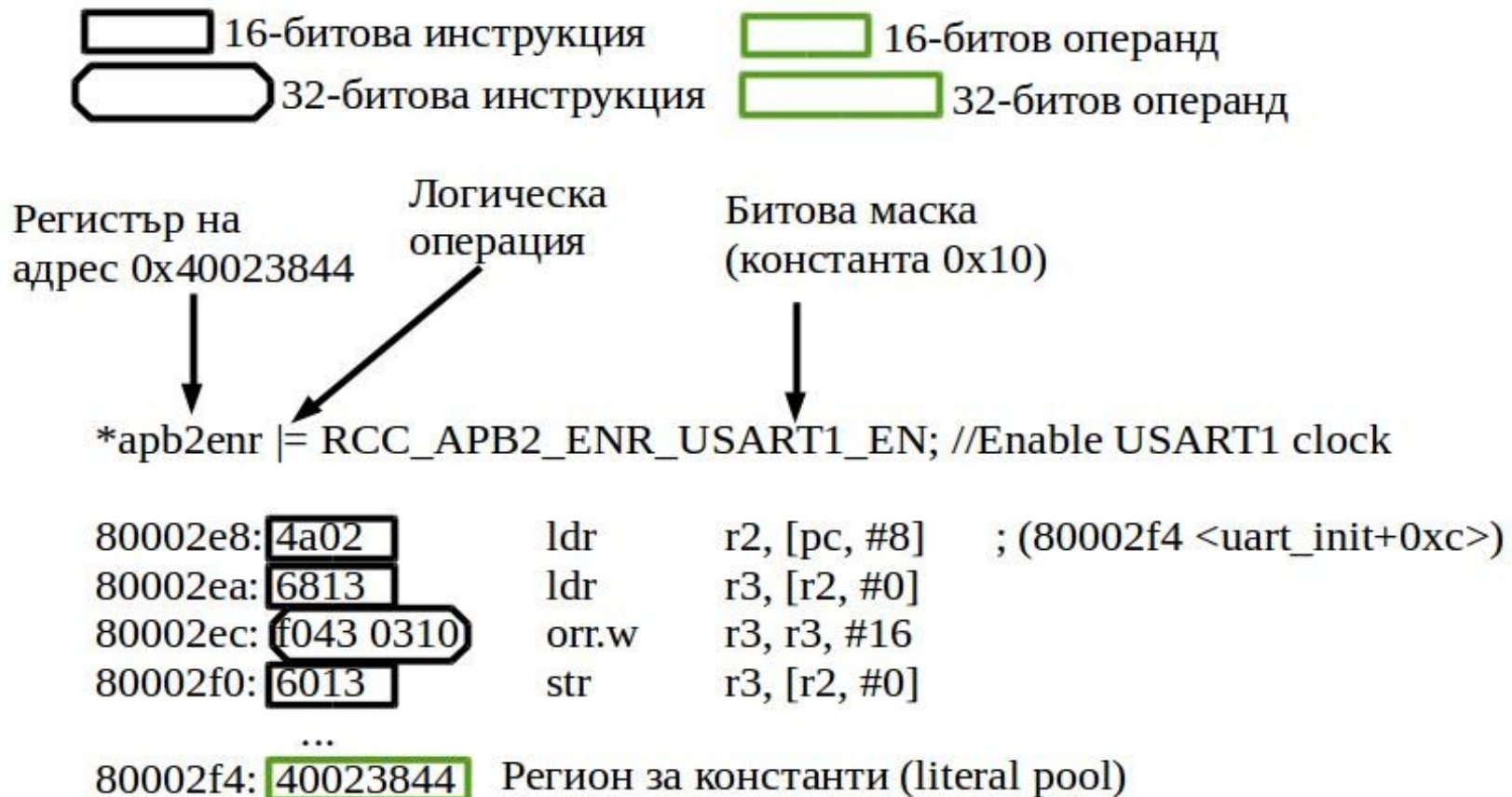
Това означава, че инструкциите могат да извършват операции само върху числа, записани в регистри на ядрото.

От друга страна, въпросните числа се записват в регистрите посредством две специални инструкции –  
\* **load** (копиране на числа от паметта в регистрите на ядрото)

\* **store** (копиране на числа от регистрите на ядрото в паметта).

# Режими на адресация

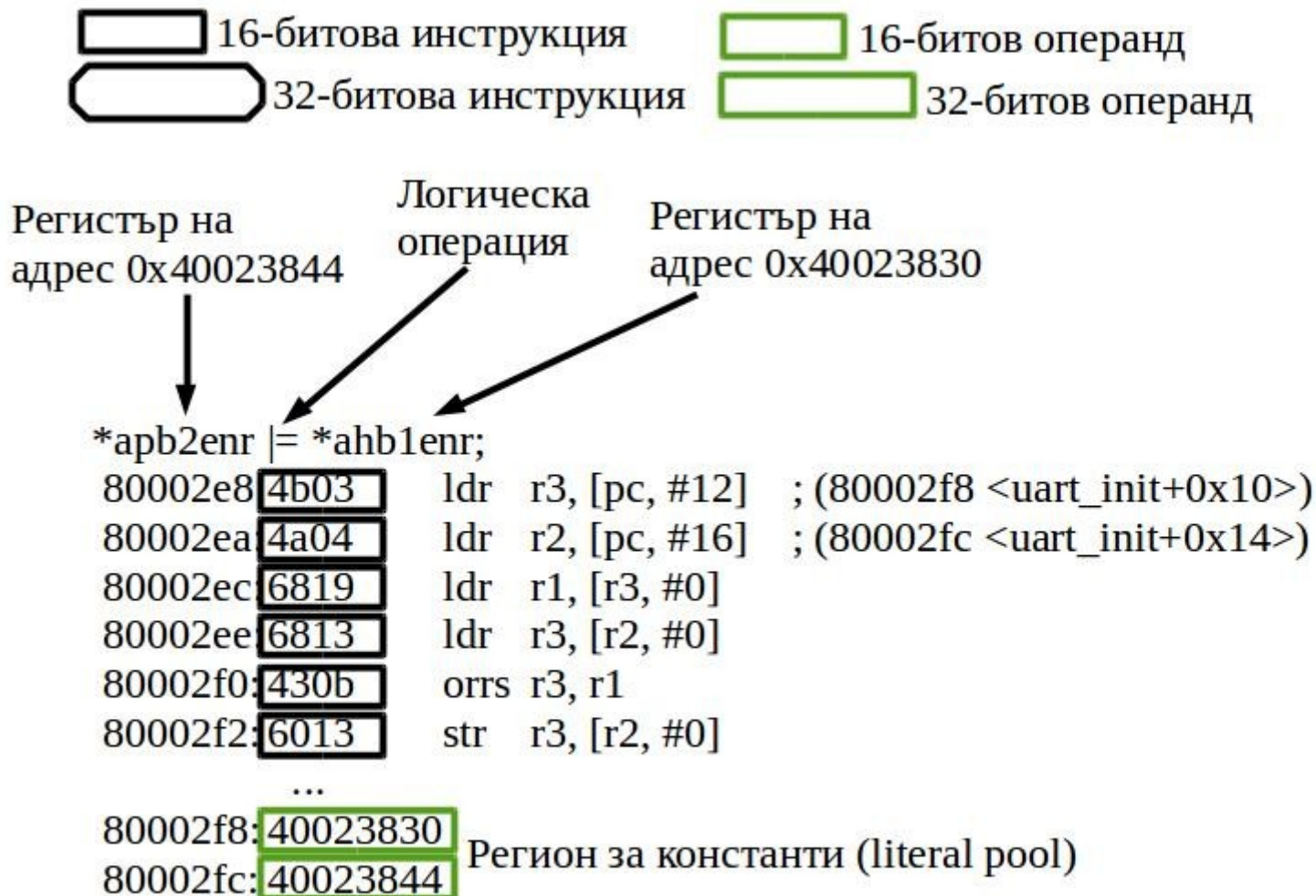
*Пример* – микропроцесорите ARM Cortex-M са с load-store архитектура. Ето как един ARM Cortex-M7 ще приложи логическо ИЛИ на един регистър от паметта с една константа:



ARM Cortex-M7

# Режими на адресация

Пример – ето как един ARM Cortex-M7 ще приложи логическо ИЛИ на два регистъра от паметта:



ARM Cortex-M7

# Режими на адресация

Архитектурата от вида **памет-памет** (от англ. ез. memory-memory architecture) [9] може да извършва операции със:

\* само регистри от паметта.

Това означава, че инструкциите могат да извършват операции върху числа, записани само в регистри на паметта. Изключение правят два буферни регистъра на двата входа на АЛУ-то, които обаче не се достъпват директно от инструкциите. Това е най-простата възможно архитектура от схемотехнична гледна точка.

*Пример* – TI TMS-9900, 16-битов.

# Режими на адресация

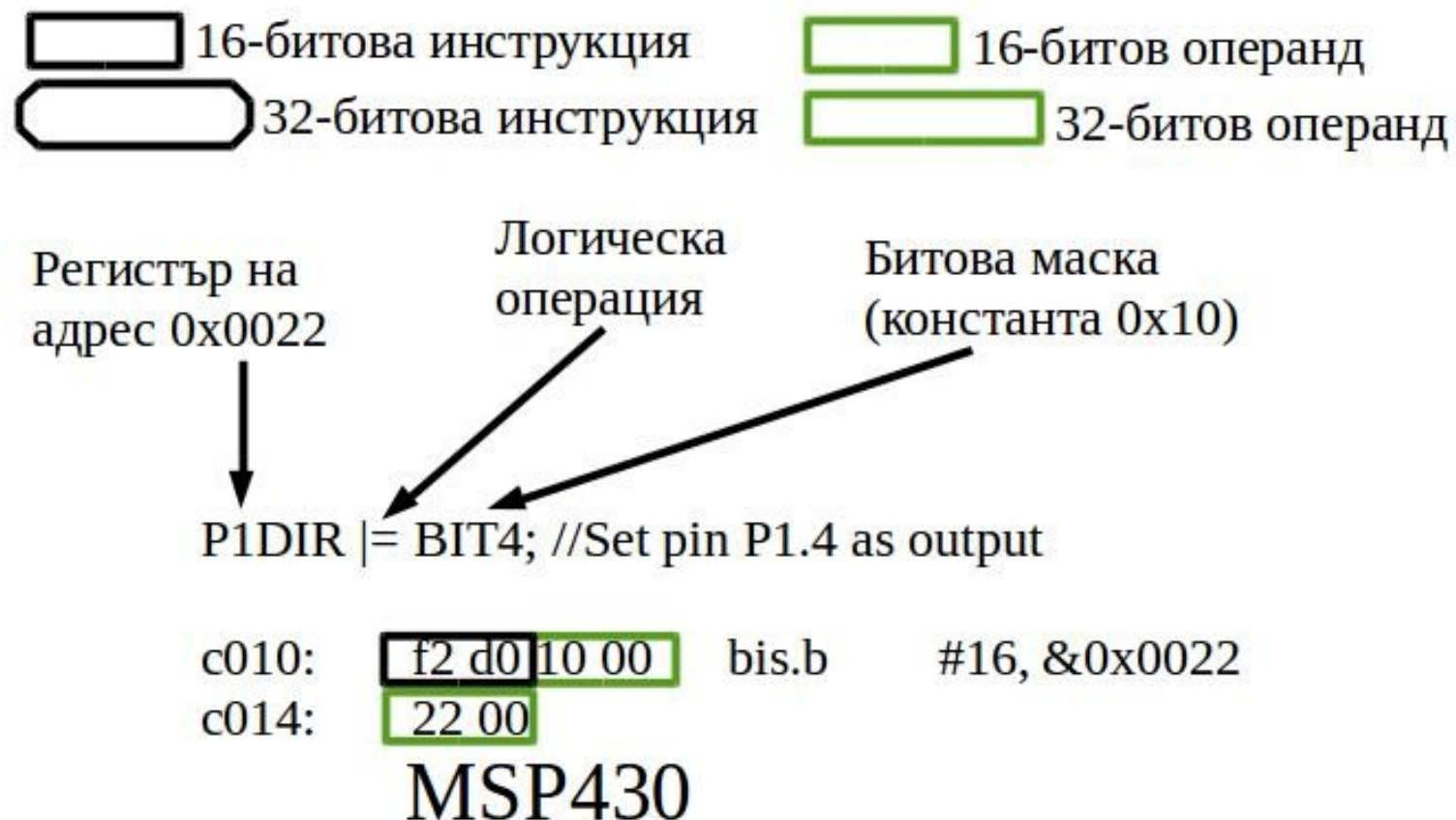
Архитектурата от вида **регистър-плюс-памет** (от англ. ез. register plus memory architecture) може да извършва операции с

- \* регистри от ядрото
- \* регистри от паметта
- \* комбинация регистри от ядро+памет .

Това означава, че инструкциите могат да извършват операции върху числа, записани само в регистри на ядрото, или само в регистри на паметта, или в комбинация от двете.

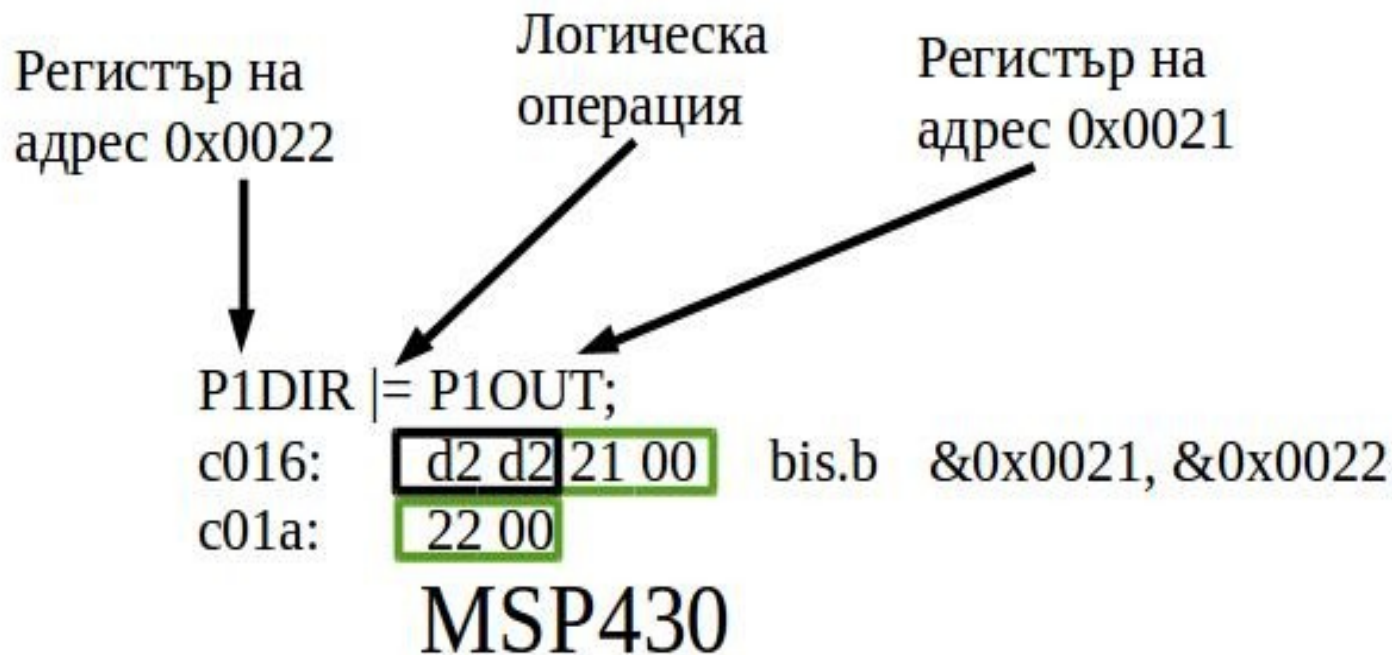
# Режими на адресация

*Пример* – микропроцесорите MSP430 са с регистър-плюс-памет архитектура. Ето как един MSP430 ще приложи логическо ИЛИ на един регистър от паметта с константа:



# Режими на адресация

*Пример* – ето как един MSP430 ще приложи логическо ИЛИ на два регистъра от паметта:





# Режими на адресация

*Пример* – ето как един MSP430 ще приложи логическо И на две числа:

\* с регистър от ядрото и с регистър от паметта

c000: 82 f5 22 00    and   r5, &0x0022

\* с два регистъра от ядрото

c010: 06 f5            and   r5, r6

\* с два регистъра от паметта

c012: 92 f2 24 00    and   &0x0024, &0x0022

c016: 22 00



# Режими на адресация

Архитектурата от вида **регистър-памет** (от англ. ез. register-memory architecture) може да извършва операции с

- \* регистри от ядрото
- \* комбинация регистри от ядро+памет (но **резултатът** винаги се записва в **регистър от ядрото**).

Това означава, че инструкциите могат да извършват операции върху числа, записани в два регистра на ядрото, или един регистър от паметта и един регистър от ядрото. Тези архитектури също използват load/store инструкции за достъп до паметта.

*Пример* – микропроцесорите Intel x86 са от този вид.

# Карта на паметта

**Адресно поле** на един микропроцесор е съвкупността от стойности, които той може да установи на адресната си шина.

Когато микропроцесорът зададе число на адресната си шина се казва, че микропроцесорът **адресира** периферия/памет.

Регистрите на периферните устройства/паметите трябва да приемат адреси, които са от различни числови обхвати. Това гарантира, че комуникацията с тях няма да се обърка - всяка периферия ще има свой уникален адрес (или обхват от адреси) в адресното поле.

# Карта на паметта

**Карта на паметта** е графичното представяне на адресното поле на микропроцесора и обхватите от адреси на отделните периферни устройства.

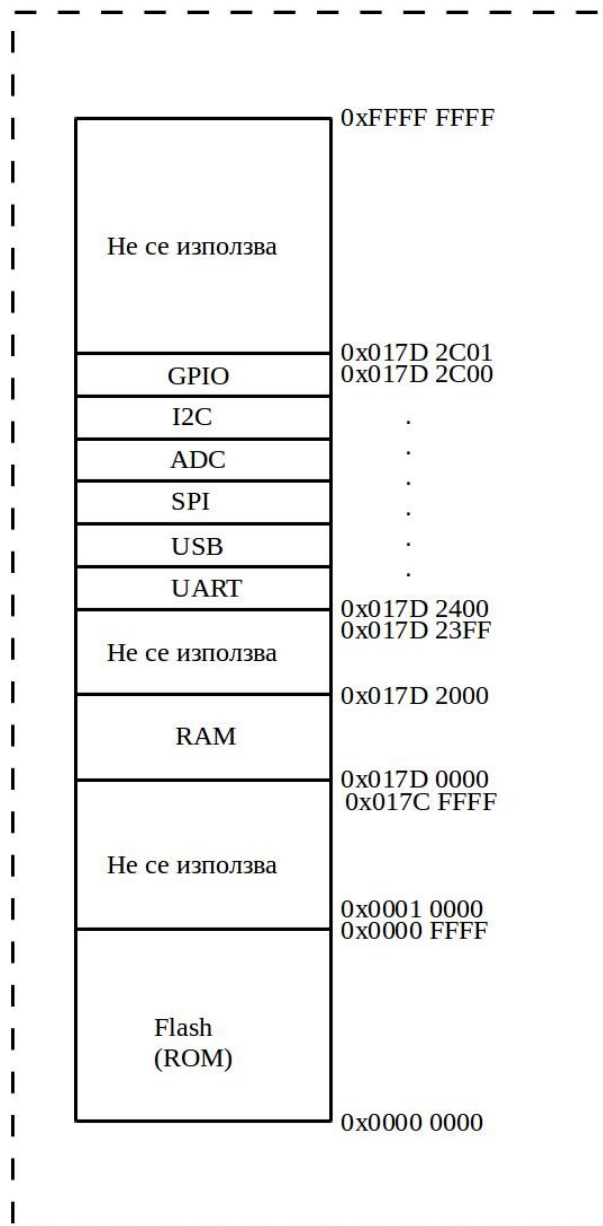
Фон Нойман архитектурите се характеризират с едно адресно поле (една карта на паметта).

Харвард архитектурите притежават две адресни полета (две карти на паметта).

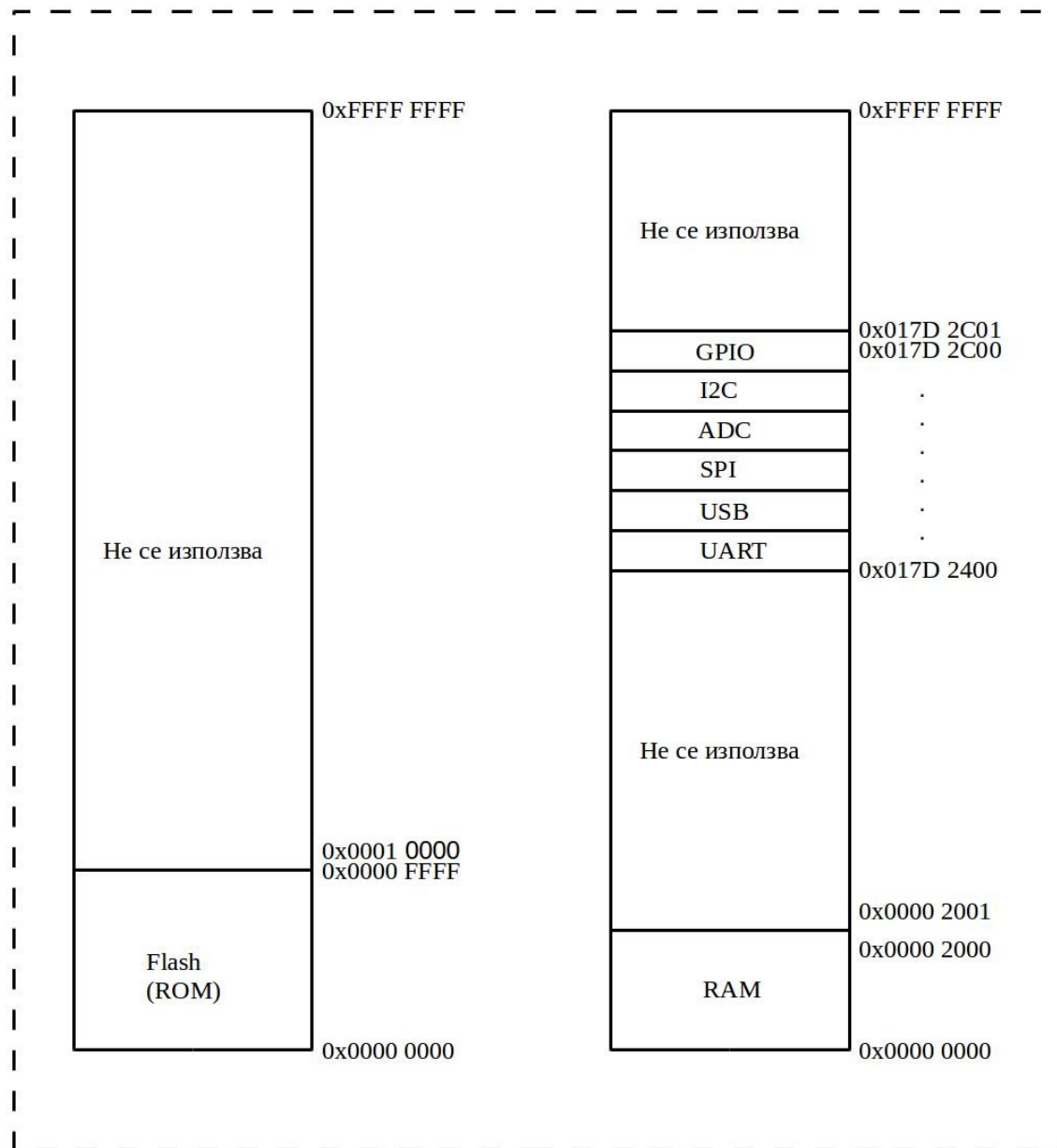
На следващия слайд са показани примери за такива карти на паметта.

# Карта на паметта

Фон Нойман



Харвард



# Карта на паметта

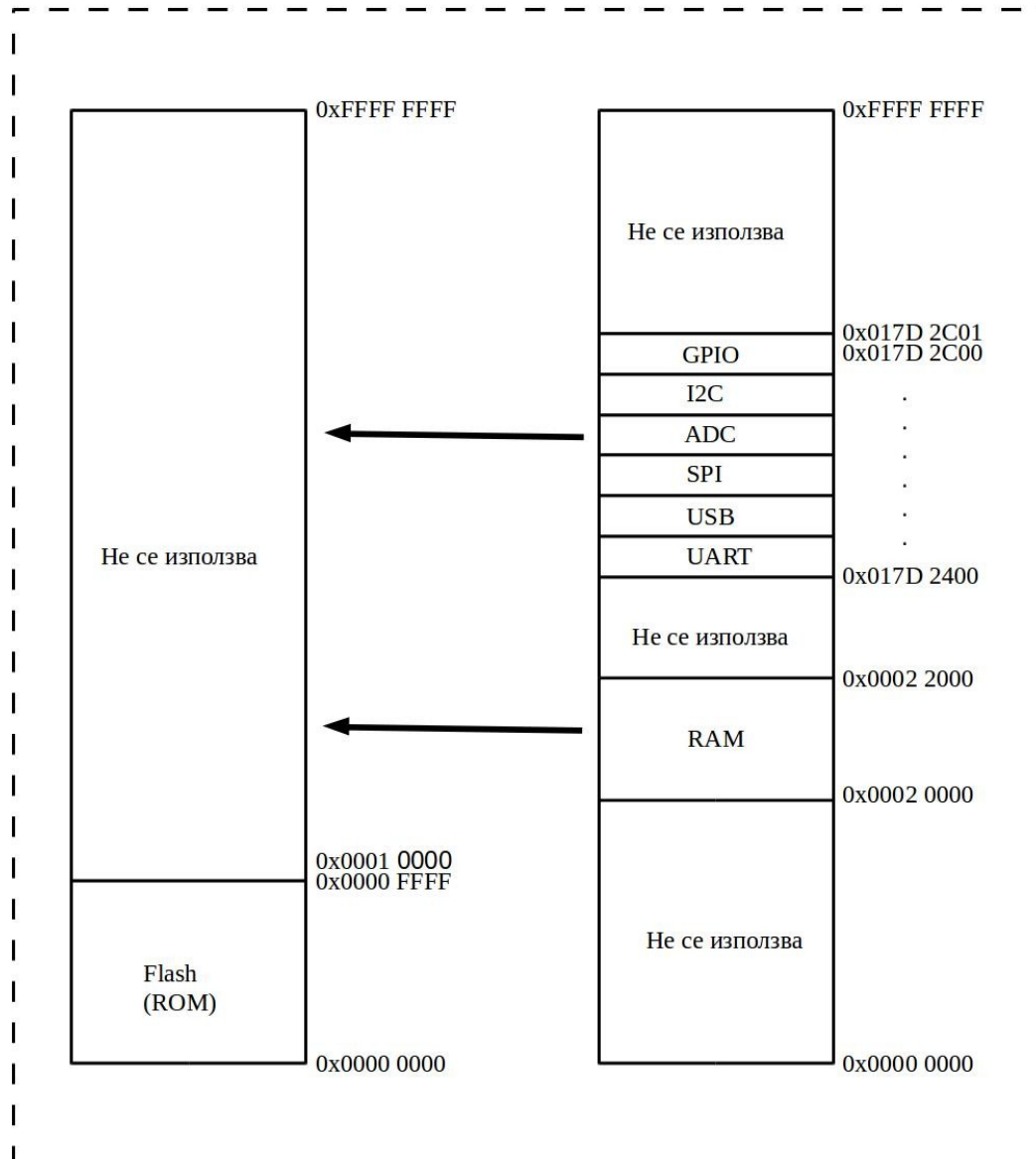
**Обединена карта на паметта** (от англ. ез. unified memory map) е графичното представяне на адресните полета на Харвард микропроцесор като едно единствено адресно поле. Това е възможно само когато перифериите и паметите са разположени на незастъпващи се адреси.

**!!! ВНИМАНИЕ!!!** Такъв вид представяне може да заблуди проектанта, че даден  $\mu\text{PU}$  е фон нойманов, но всъщност той да е харвардски.

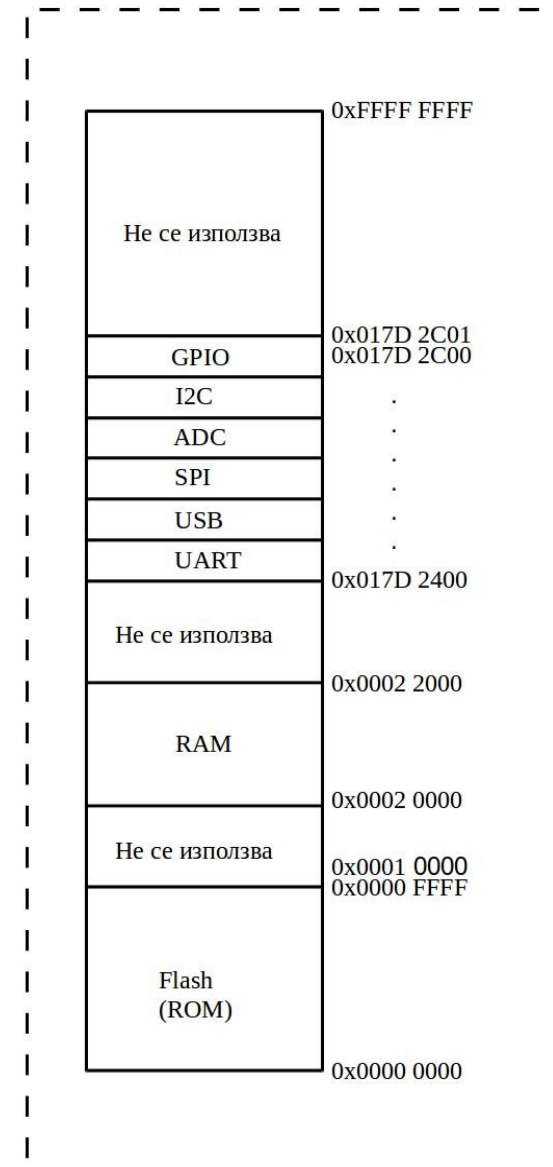
На следващият слайд е показана обединена карта на паметта.

# Карта на паметта

Харвард



Харвард – обединена карта



# Карта на паметта

Важна подробност – адресното поле на една магистрала може да бъде разделено на няколко подрегиона чрез превключватели (bus matrix). Това е важно за Харвард микропроцесорите.

*Пример –*

- \* харвардски  $\mu$ PU с два набора магистрала се разклонява към три набора магистрала чрез превключвател.
- \* достъп до Flash паметта – 2 (Харвард)
- \* достъп до SRAM - 1 (фон Нойман).
  
- \* Инструкции + данни  $\rightarrow$  SRAM = бавно
- \* Инструкции  $\rightarrow$  Flash / данни  $\rightarrow$  SRAM = бързо

# Карта на паметта

Програмната и данновата памет са съвкупност от паралелни регистри, чиито адреси нарастват линейно.

Съществуват два вида разполагане на данните в паметта:

- \* нарастващо разполагане (**little endian**) – младшият байт се разполага на по-нисък адрес в рамките на една системна дума;
- \* намаляващо разполагане (**big endian**) - младшият байт се разполага на по-висок адрес в рамките на една системна дума.

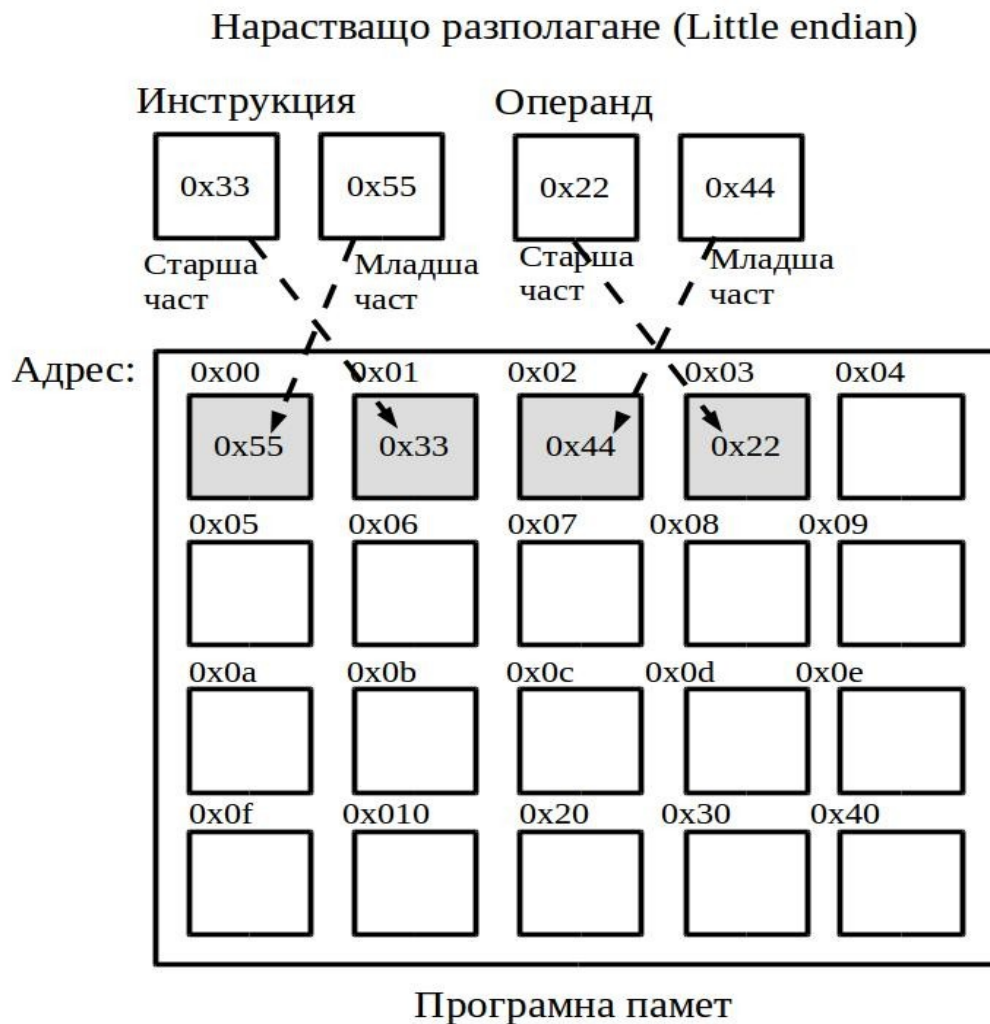
Повечето инженери са свикнали да представят числата в big endian формат, където цифрите отляво са старшата част, а цифрите отдясно – младшата част.



# Карта на паметта

*Пример* – микропроцесор с нарастващо разполагане (**little endian**) и 16-битови думи има инструкция 0x3355 с операнд 0x2244. Ако се разгледа дисасемблера на програмата, и адресите на паметта се изобразяват отляво надясно, от ниски към високи, то паметта ще изглежда така:

0x55 0x33 0x44 0x22



# Карта на паметта

*Пример* – микропроцесор с нарастващо разполагане (**little endian**) и 32-битови думи има инструкция 0xf710aabe с операнд 0x12345678. Ако се разгледа дисасемблера, то паметта ще изглежда така:

Адреси

0x00 | 0x01 | 0x02 | 0x03 | 0x04 | 0x05 | 0x06 | 0x07

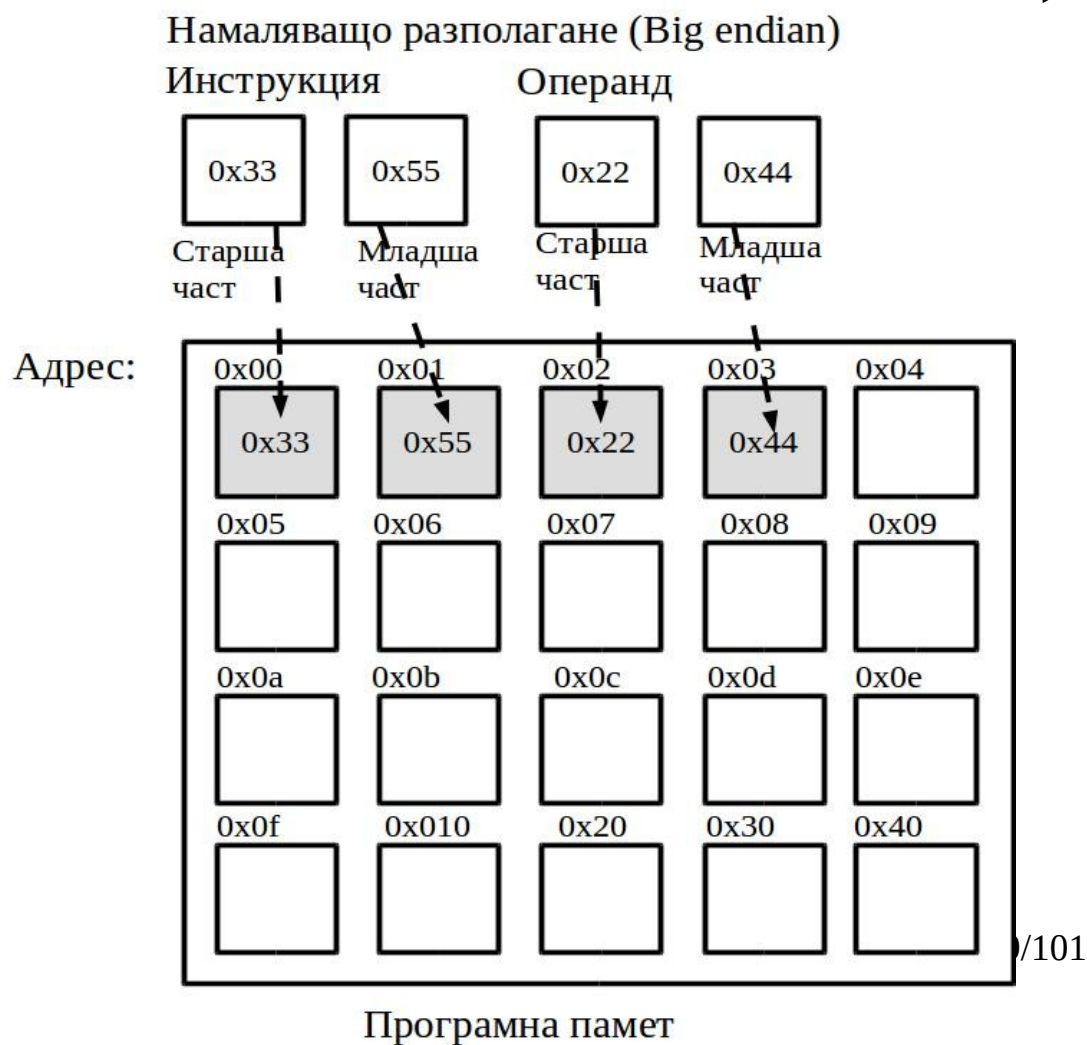
0xbe | 0xaa | 0x10 | 0xf7 | 0x78 | 0x56 | 0x34 | 0x12

Числа

# Карта на паметта

Пример – микропроцесор с намаляващо разполагане (**big endian**) и 16-битови думи има инструкция 0x3355 с операнд 0x2244. Ако се разгледа дисасемблера на програмата, и адресите на паметта се изобразяват отляво надясно, от ниски към високи, то паметта ще изглежда така:

0x33 0x55 0x22 0x44



# Карта на паметта

*Пример* – микропроцесор с намаляващо разполагане (**big endian**) и 32-битови думи има инструкция 0xf710aabe с операнд 0x12345678. Ако се разгледа дисасемблера, то паметта ще изглежда така:

Адреси

0x00 | 0x01 | 0x02 | 0x03 | 0x04 | 0x05 | 0x06 | 0x07

0xf7 | 0x10 | 0xaa | 0xbe | 0x12 | 0x34 | 0x56 | 0x78

Числа

# Литература

- [1] Г. Михов, “Цифрова схемотехника”, ТУ-София, 1999.
- [2] P. Wilson, “Design Recipes for FPGAs”, MPG Books Ltd, 2007.
- [3] K. Hintz, D. Tabak, “Microcontrollers: Architecture, Implementation, and Programming”, McGraw-Hill Inc, 1992.
- [4] Г. Михов, “Настройка и диагностика на микропроцесорни системи”, ТУ-София, 2005.
- [5] M. Lipp, *et al*, “Meltdown: Reading Kernel Memory from User Space”, preprint, 2018.
- [6] “Cache, Write Buffer and Coprocessors”, ARM7500 Data sheet, 1995.
- [7] D. Kumar, R. Behera, K. Pandey, “Concept of a Supervector Processor: A Vector Approach to Superscalar Processor, Design and Performance Analysis”, International Journal of Engineering Research Volume No.2, Issue No.3, pp : 224-227, ISSN : 2319-6890, 2013.
- [8] M. Flynn, “Computer architecture: pipelined and parallel processor design”, p. 9-12. ISBN-0867202041, 1995.
- [9] Б. Боровски, В. Чилов, П. Мартинов, “Микропроцесори”, изд. Техника, 1978 г.