

5. Tutorium

MIPS-Assembler

Rechnerorganisation, Tutorium #13

Patrick Röper | 3. Dezember 2019

FAKULTÄT FÜR INFORMATIK



- Adressen...
- Assemblerdirektiven != Befehle
- \$sX & \$txt
- j label & jal label

Geben Sie die MIPS-Instruktionen zu den folgenden Pseudoinstruktionen an.

- b marke
- neg \$s3, \$s2

Geben Sie die MIPS-Instruktionen zu den folgenden Pseudoinstruktionen an.

- b marke
- neg \$s3, \$s2

MIPS-Instruktionen:

- **b** marke wird ersetzt durch **bgez \$zero, marke**
- **neg \$s3, \$s2** wird ersetzt durch **sub \$s3,\$zero,\$s2**

Was bewirkt die Assemblerdirektive **.align 3** ?

Aufgabe

Was bewirkt die Assemblerdirektive **.align 3** ?

Lösung

Assemblerdirektive **.align 3** :

Bewirkt, dass die folgenden Daten an der nächstmöglichen Adresse gespeichert werden, die durch $2^3 = 8$ teilbar ist.

Aufgabe

Warum dürfen bei Arithmetikoperationen mit doppelter Genauigkeit nur die Register mit gerader Registernummer verwendet werden?

Aufgabe

Warum dürfen bei Arithmetikoperationen mit doppelter Genauigkeit nur die Register mit gerader Registernummer verwendet werden?

Lösung

Die Register des Prozessors sind 32 bit breit. Bei Gleitkommaoperationen mit doppelter Genauigkeit sind die Operanden 64 Bit breit -> Jeder Operand wird in zwei aufeinander folgenden Register gespeichert.

Welche Gründe machen die Programmierung der MIPS-Architektur schwierig?

Aufgabe

Welche Gründe machen die Programmierung der MIPS-Architektur schwierig?

Lösung

- Verzögertes Laden
- Verzögertes Verzweigen
- Eingeschränkter Befehlssatz
- Einschränkungen im Befehlsformat
- Wenige Adressierungsarten

Aufgabe

Welche Adressen haben A, B, C und D im folgenden MIPS-Programmabschnitt?

```
        . data 0 x10000003  
        . align 3  
A:      . byte 6 , 5  
B:      . word 7 , 4  
C:      . double 3.1415  
D:      . float 2.71828
```

Lösung

```
. data 0 x10000003  
. align 3  
A: . byte 6 , 5  
B: . word 7 , 4  
C: . double 3.1415  
D: . float 2.71828
```

Adresse von A : 0x10000008

Adresse von B : 0x1000000C

Adresse von C : 0x10000018

Adresse von D : 0x10000020

Aufgabe

Schreiben Sie die folgenden in C gegebenen Kontrollstrukturen in MIPS-Assembler um. Sie dürfen nur die MIPS-Befehle `slt`, `beq` und `bne` verwenden. Zur Speicherung temporärer Variablen verwenden Sie das Register `$at`. Die Variable `a` ist im Register `$t4`, die Variable `b` im Register `$s0` abgelegt

Aufgabe

```
if ( a <= b ) {  
    ...  
}  
marke1 :  
  
if ( a >= b ) {  
    ...  
}  
marke2 :
```


Lösung

```
    slt $at , $s0 , $t4
    bne $at , $zero , marke1
    ...
marke1 :
    slt $at , $t4 , $s0
    bne $at , $zero , marke2
    ...
marke2 :
```

Aufgabe

```
do {  
    marke3 :  
    ...  
} while ( a != b )
```

Aufgabe

```
do {  
    marke3 :  
    ...  
} while ( a != b )
```

Lösung

```
marke3 :  
    ...  
    bne $s0 , $t4 , marke3
```

Aufgabe

Was sind die Unterschiede zwischen einer statischen und einer dynamischen Speicherallokierung?

Lösung

- Statische Speicherallokierung:
erfolgt während der Assemblierung durch Assemblerdirektiven
Speicherplatz ist während der gesamten Laufzeit belegt. Eine
Veränderung der Größe ist nicht möglich.
- Dynamische Speicherallokierung:
erfolgt während der Laufzeit durch spezielle Systemaufrufe
Speicherplatz ist nur bei Bedarf belegt. Es entsteht Aufwand
während der Ausführung des Programms um den entsprechenden
Speicher zu reservieren und freizugeben

Aufgabe

Setzen Sie die folgenden C Kontrollstrukturen mit MIPS-Assembler um (kein vollständiges Programm erforderlich). Die Variablen `a`, `b`, `i` und `sum` vom Typ `int32t` sollen hierbei in den Registern `$s0` bis `$s3` abgelegt werden.

Aufgabe

```
1. if (a * 2 < b) {  
    a *= 2;  
}  
2. for (a = 10; a >= 0; a -= 2) {  
    b += a;  
}
```

Lösung

```
1.      li $t0 , 2                # $t0 = 2
      mul $t0 , $s0 , $t0        # $t0 = a * 2
      bge $t0 , $s1 , skip      # $t0 >= b?, dann zu skip
      move $s0 , $t0            # a = a * 2 ($t0 = a * 2)

skip:    ...

2.      li $s0 , 10              # a = 10
loop:    bltz $s0 , endloop      # a < 0?, dann zu endloop
      add $s1 , $s1 , $s0        # b = b + a
      addi $s0 , $s0 , -2        # a = a - 2
      j loop                    # zu loop

endloop: ...
```


Aufgabe

Beschreiben Sie die Funktion der folgenden MIPS-Befehle:

- **addu \$t3, \$t2, \$t1**
- **andi \$t3, \$t2, 0x2000**
- **slt \$t3, \$t2, \$t1**
- **lui \$t3, 0x2000**

Lösung

- **addu \$t3, \$t2, \$t1**

Addition: $t3 = t2 + t1$ Bereichsüberschreitung wird nicht berücksichtigt.

- **andi \$t3, \$t2, 0x2000**

Logisches UND: $t3 = t2 \text{ UND } 0x2000$

- **slt \$t3, \$t2, \$t1**

```
if ( $t2 < $t1 )  
    $t3 = 1  
else  
    $t3 = 0
```

- **lui \$t3, 0x2000**

Lade das niederwertigste Halbwort vom Imm (hier 0x2000) in das höchstwertige Halbwort des Registers \$t3 .

Aufgabe

In welchem Register wird die Rücksprungadresse beim Unterprogrammaufruf gesichert?

Aufgabe

In welchem Register wird die Rücksprungadresse beim Unterprogrammaufruf gesichert?

Lösung

Register für die Rücksprungadresse: **\$ra**

Aufgabe

Geben Sie für das folgende MIPS-Programmstück nach der Ausführung jedes Befehls den Inhalt des jeweiligen Zielregisters in hexadezimaler Schreibweise an.

```
ori    $s1, $zero, 20
sll     $s2, $s1, 3
slti    $s3, $s2, 100
sub     $s4, $s3, $s2
lui     $s5, -7
```

Aufgabe 5.1

Befehl	Zielregister = (z. B. \$s6 = 0x0000 F00A)
ori \$s1, \$zero, 20	\$s1 = 0x0000 0014
sll \$s2, \$s1, 3	\$s2 = 0x0000 00A0
slti \$s3, \$s2, 100	\$s3 = 0x0000 0000
sub \$s4, \$s3, \$s2	\$s4 = 0xFFFF FF60
lui \$s5, -7	\$s5 = 0xFFFF9 0000 (in SPIM: 0xFFFF FFF9)

Aufgabe

Wie ist die Trennung von Programmen und Daten bei der Ihnen bekannten MIPS-R2000-Architektur realisiert?

Aufgabe

Wie ist die Trennung von Programmen und Daten bei der Ihnen bekannten MIPS-R2000-Architektur realisiert?

Lösung

Trennung von Programmen und Daten bei der MIPS-R2000-Architektur:
Der Hauptspeicher wird in mehrere Segmenten unterteilt. Es existiert ein Datensegment für die Daten und ein Textsegment für Programme.

Aufgabe

```

                                .data
X:                                .word 3
Y:                                .word 1 , 3 , 7

                                . text
subroutine :                    li $v0 , 0
                                li $t3 , 0
marke1 :                        bge $t3 , $a1 , marke2
                                lw $t0 , 0( $a0 )
                                mul $t1 , $t0 , $t0
                                add $v0 , $v0 , $t1
                                addi $a0 , $a0 , 4
                                addi , $t3 , $t3 , 1
                                b marke1
marke2 :                        jr $ra
```

Aufgabe

```
.globl main

main :      la $a0 , Y
            lw $a1 , x
            jal subroutine

            move $a0 , $v0
            li $v0 , 1
            syscall
            li $v0 , 10
            syscall
            jr $a
```

lösung

Aufruf eines Unterprogramms , welches die Quadratwurzel einer Integerzahl in **\$v0** berechnet . Das Ergebnis steht in **\$v0**.

Was ihr jetzt kennen und können solltet...

- MIPS Assembler

