

Dept. de Teoría de la Señal y Comunicaciones y Sistemas  
Telemáticos y Computación  
Área de Telemática (GSyC)

# Instrucciones: El lenguaje del computador

Katia Leal Algara

[katia.leal@urjc.es](mailto:katia.leal@urjc.es)

<http://gsyc.escet.urjc.es/~katia/>



### El lenguaje del computador

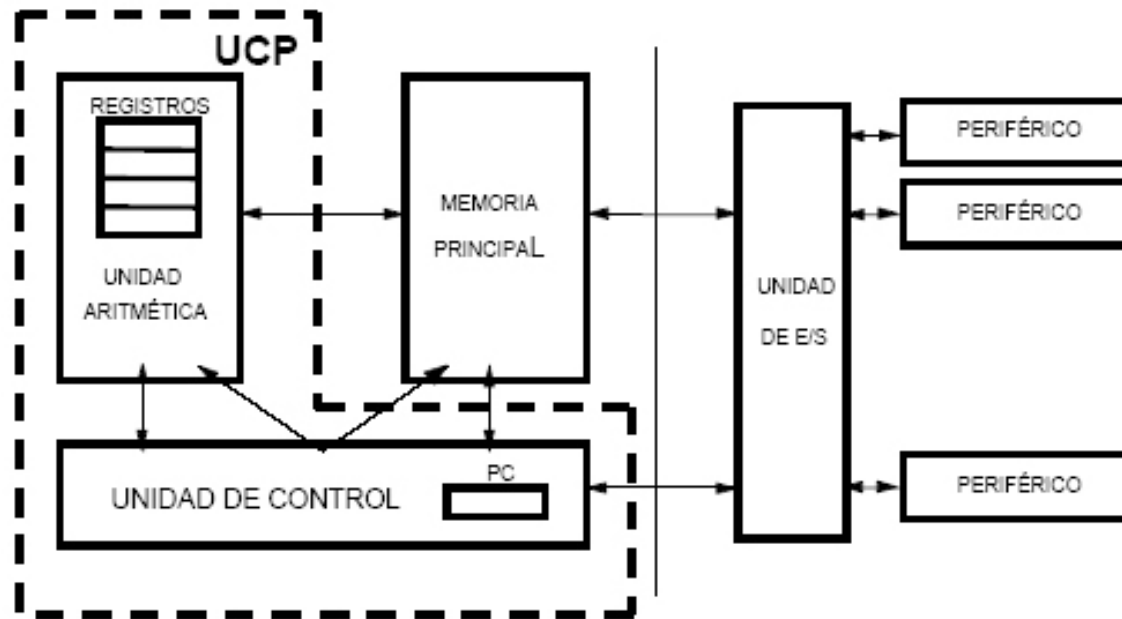
- ❑ **Instrucciones:** son las palabras que entiende el ordenador
- ❑ **Juego de instrucciones:** vocabulario de comandos entendido por una determinada arquitectura
- ❑ Los lenguajes que hablan los distintos computadores son muy similares
- ❑ El principal objetivo de un diseñador de computadores es: encontrar un lenguaje cuyo hardware y compilador sean sencillos de construir y que al mismo tiempo maximice el rendimiento y minimice el coste y la potencia

### Objetivos

- ☐ Concepto de **programa almacenado**: instrucciones y datos de diferentes tipos se pueden almacenar en memoria como números
- ☐ Escribir programas en el lenguaje del computador y ejecutarlos en un simulador
- ☐ Impacto de los lenguajes de programación y de la optimización del compilador en el rendimiento

### Operaciones aritméticas

- ❑ Von Neumann explicó que una **ALU** es un requisito fundamental para una computadora porque está garantizado que ésta tendrá que efectuar operaciones matemáticas básicas, incluyendo adición, sustracción, multiplicación, y división



### Unidad aritmético-lógica

- ☐ Opera sobre los datos de una instrucción
- ☐ Tipo de operaciones: desplazamiento, lógicas y aritméticas
- ☐ En la mayoría de los casos, es un **simple sumador-restador**
- ☐ Entonces, ¿cómo pueden realizar tantas operaciones diferentes?
  - ☐ Descomposición en pasos elementales
  - ☐ Ejecutar rápidamente esos pasos

### Sistemas numéricos

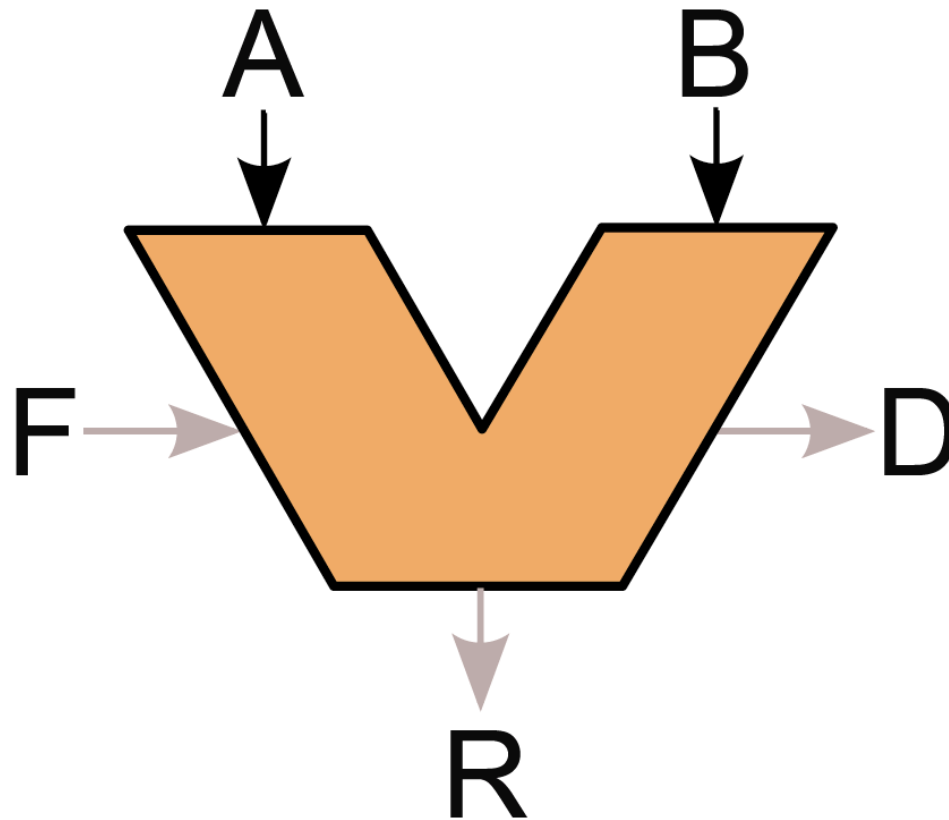
- ❑ Una ALU debe procesar números usando el mismo formato que el resto del circuito digital
- ❑ Las primeras computadoras usaron una amplia variedad de sistemas de numeración, incluyendo complemento a uno, signo-magnitud, e incluso verdaderos sistemas decimales
- ❑ Las ALUs para cada uno de estos sistemas numéricos mostraban diferentes diseños, y esto influyó en la **preferencia actual por el complemento a dos**, debido a que ésta es la representación más simple, para el circuito electrónico de la ALU, para calcular adiciones y sustracciones, etc

### Tipos de operadores

- ❑ Circuito capaz de realizar:
  - ❑ **Operaciones aritméticas de números enteros:** sumas, restas, multiplicación y división
  - ❑ **Operaciones lógicas de bits:** AND, NOT, OR, XOR, NOR
  - ❑ **Operaciones de desplazamiento de bits:** desplazar o rotar, a izquierda o a derecha, con o sin extensión de signo

## Operaciones del hardware del computador: ALU

### Aspecto de un operador



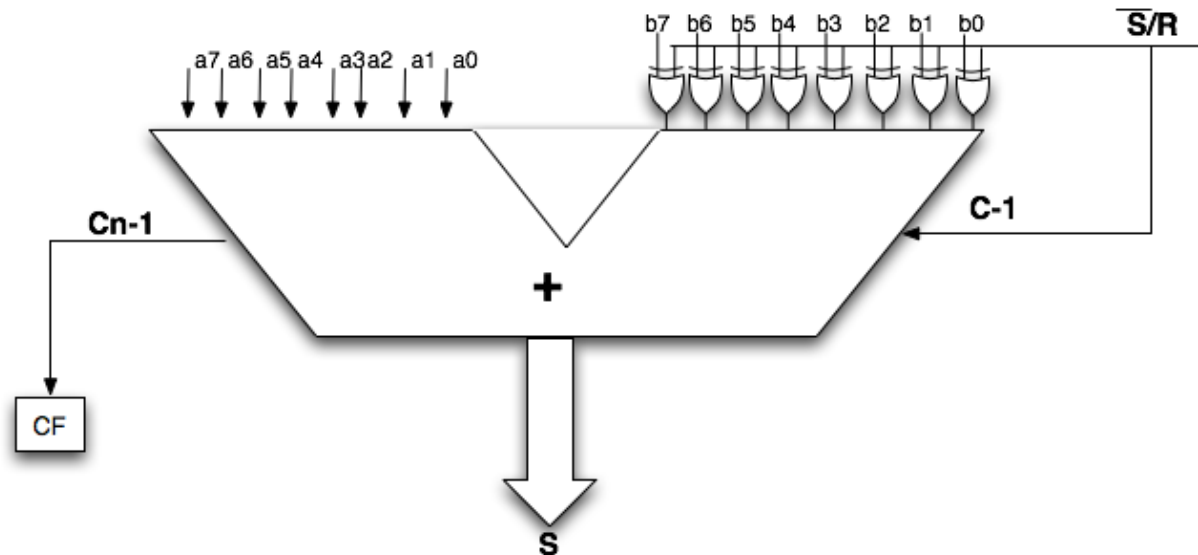


### Ámbito de aplicación del operador

- ☐ Uno **general** realiza diferentes operaciones
  - ☐ Los computadores suelen tener solo uno general
- ☐ Uno **especializado** realiza una operación de cierta complejidad
  - ☐ Un **coprocesador matemático** es un ejemplo de operador especializado

### Sumador-Restador paralelo en Ca2

- ❑ Pueda sumar y restar seleccionando la operación mediante la señal de control  $\overline{S/R}$
- ❑ A-B consiste en cambiar el signo de B y luego sumar los dos operandos
- ❑ El cambio de signo dependerá del formato de representación
  - ❑ El Complemento a 2 de B es igual a  $\overline{B} + 1$
  - ❑ ¿Valor de S/R para realizar una suma? ¿y una resta?



### Operación de multiplicación

- ☐ Sumador-restador + algoritmo
- ☐ Sólo máquinas muy potentes cuentan con un operador específico

#### Algoritmos

- ☐ Multiplicación binaria **sin signo**
  - ☐ Algoritmo de suma-desplazamiento
  - ☐ Algoritmo de sumas y restas
- ☐ Multiplicación binaria **con signo**
  - ☐ Algoritmo de Booth
- ☐ Multiplicadores combinacionales:
  - ☐ Más rápidos pero más complicados
  - ☐ Sólo en máquinas para cálculo matemático intensivo

### Operación de división

- ☐ Más compleja que la multiplicación
- ☐ Operador sumador-restador + algoritmo
- ☐ Es raro que un computador disponga de un divisor combinacional

### Ejemplo operación aritmética

```
add a, b, c
```

❑ MIPS emplea una notación rígida:

❑ Cada instrucción aritmética realiza una única operación

❑ Siempre tiene tres *variables*

❑ Si queremos sumar b, c, d y e en a:

```
add a, b, c #Esto es un comentario
```

```
add a, a, d
```

```
add a, a, e
```

❑ Cada línea de este lenguaje contiene una única instrucción

Ojo: estas instrucciones todavía no están en el ensamblador del MIPS!

### Principios de diseño del hardware

add a, b, c

- ❑ El hardware para un número variable de operandos es más complicado que el hardware para un número fijo
- ❑ Cuatro principios de diseño del hardware

***Principio de diseño I:*** La simplicidad favorece la estabilidad

Ojo: estas instrucciones todavía no están en el ensamblador del MIPS!

## Compilando dos sentencias de C en MIPS

```
a = b + c;
```

```
d = a - e;
```

❑ La traducción del lenguaje C al lenguaje ensamblador de MIPS la realiza el **compilador**

```
add a, b, c
```

```
sub d, a, e
```

Ojo: estas instrucciones todavía no están en el ensamblador del MIPS!

## Compilando una sentencia compleja de C en MIPS

$$f = (g + h) - (i + j);$$

□ ¿Qué genera el compilador de C?

```
add t0, g, h    # t0?
```

```
add t1, i, j    # t1?
```

```
sub f, t0, t1   # f?
```

Ojo: estas instrucciones todavía no están en el ensamblador del MIPS!



### Pregunta

☐ Dada una determinada función, ¿en qué lenguaje de programación contendrá más líneas de código?

☐ **Java**

☐ **C**

☐ **MIPS**

### Operandos y registros

- ☐ Los **operandos** de las instrucciones aritméticas son limitados y se corresponden físicamente con una parte del hardware del computador denominada **registros**
- ☐ Los registros son una parte del hardware visible a los programadores
- ☐ En MIPS el tamaño de un registro es de **32 bits**
- ☐ En MIPS a un grupo de 32 bits se le denomina ***palabra***

### Operandos y registros

- ☐ A diferencia de las variables de un programa, los registros tienen un número limitado
- ☐ En MIPS hay 32 registros de 32 bits
- ☐ Esta limitación en el número de registro viene impuesta por el:

***Principio de diseño II:*** Más pequeño es más rápido

- ☐ Un mayor número de registros supone incrementar el ciclo de reloj puesto que a las señales electrónicas les lleva más tiempo recorrer distancias más largas

### Operandos y registros

- ❑ En lugar de números, la convención MIPS utiliza el símbolo dólar seguido de dos caracteres para representar un registro
- ❑ Por ejemplo:
  - ❑ `$s0`, `$s1`, ... para registros que almacenan variables de programas en C o Java, *registros estáticos*
  - ❑ `$t0`, `$t1`, ... son *registros temporales* necesarios para compilar un programa en instrucciones MIPS

### Compilar una asignación en C utilizando registros

```
f = (g + h) - (i + j);
```

❑ Las variables `f`, `g`, `h`, `i` y `j` se asignan respectivamente a los registros `$s0`, `$s1`, `$s2`, `$s3` y `$s4`

```
add $t0, $s1, $s2 # t0 = g + h
add $t1, $s3, $s4 # t1 = i + j
sub $s0, $t0, $t1 # f = t0 - t1
```

### Operandos en memoria

- ☐ Hasta ahora, variables sencillas
- ☐ Sin embargo, existen **estructuras de datos complejas**:
  - ☐ Arrays y estructuras
- ☐ Estructuras de datos grandes que contienen más elementos que los que se pueden almacenar en los registros
- ☐ ¿Cómo puede acceder y representar el computador estas estructuras de datos?

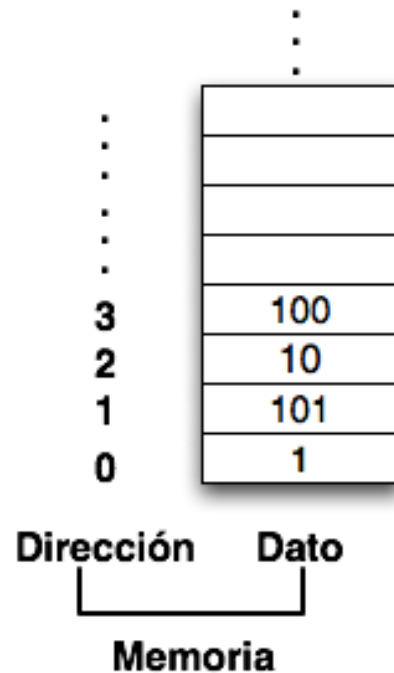
### Operandos en memoria

- ☐ ... las estructuras de datos se almacenan en memoria
- ☐ Sin embargo, en MIPS las operaciones aritméticas se realizan entre registros
- ☐ Por lo tanto, se necesitan instrucciones para transferir datos entre los registros y la memoria:
  - ☐ **Instrucciones de transferencia de datos**

### Operandos en memoria

- ❑ Para acceder a una palabra en memoria se necesita la **dirección de memoria** de la misma
- ❑ La memoria es como un array unidimensional en el que la dirección es el índice de dicho array

Memoria[2] = ?





### Asignación con operando en memoria: *load*

```
g = h + A[8];
```

□ A es un array de 100 palabras. g y h se asignan a los registros \$s1 y \$s2. La dirección base del array se almacena en \$s3

```
lw $t0, 8($s3)    # t0 = A[8]
```

```
add $s1, $s2, $t0 # s1 = h + A[8]
```

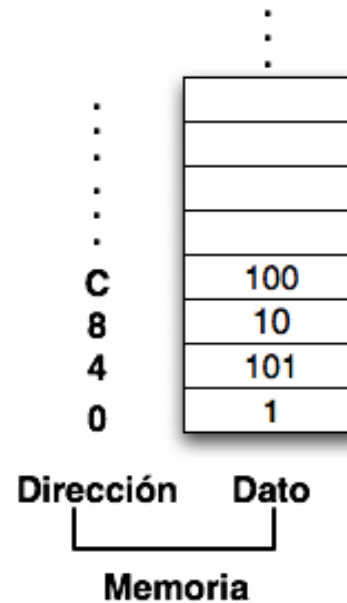
8 => *Offset*, \$s3 => *Registro base*

Ojo: el desplazamiento no es correcto!

### Operandos en memoria

- ❑ El compilador asocia estructuras de datos con direcciones de memoria
- ❑ La unidad de direccionamiento es el byte
- ❑ Una palabra son 4 bytes ...

Memoria[4] = ?



### Asignación con operando en memoria: *load y store*

$A[12] = h + A[8];$

❑ **A** es un array de 100 palabras. **h** se asocia al registro `$s2`. La dirección base del array se almacena en `$s3`

```
lw    $t0, 32($s3) # t0 = A[8]
```

```
add   $t0, $s2, $t0 # t0 = h + A[8]
```

```
sw    $t0, 48($s3) # A[12] = h + A[8]
```

*Offsets?*

### Diseño de un repertorio de instrucciones

- ☐ El repertorio de instrucciones influye directamente en:
  1. El número de instrucciones necesarias para realizar una determinada tarea
  2. El diseño del compilador
  3. El diseño de la ruta de datos y la unidad de control
- ☐ Hasta los 80 todo era CISC. Después se impusieron los RISC
- ☐ **CISC**, gran número de instrucciones complejas
  - ☐ Gran variedad de tipos de datos, de modos de direccionamiento y de operaciones
  - ☐ Permite implementar instrucciones de alto nivel directamente o con un número pequeño de instrucciones ensamblador
  - ☐ HW más complejo
- ☐ **RISC**, pocas instrucciones y muy básicas
  - ☐ Pocos tipos de datos y de modos de direccionamiento
  - ☐ Técnicas de optimización, tanto a nivel de HW como del compilador, más sencillas de implementar
  - ☐ Necesitan más instrucciones para realizar la misma tarea

### Aspectos más importantes a tener en cuenta

- ☐ **Tipo de almacenamiento de los operandos**
- ☐ **Modos de direccionamiento soportados**

### Tipo de almacenamiento de los operandos

- ❑ Los distintos repertorios se diferencian en el tipo de almacenamiento interno que utilizan:
  - ❑ **Pila**
  - ❑ **Acumulador**
  - ❑ **Registros de propósito general**  
(*General Purpose Registers*, GPR)

### Tipo de almacenamiento de los operandos

- ☐ **Pila:** los operandos son implícitos, siempre en la parte superior de la pila (*Top of Stack*, TOS)
  - ☐ No es necesario indicar dónde se encuentran los operandos
- ☐ Registro **acumulador**: uno de los operandos es implícito
  - ☐ El otro se debe especificar de forma explícita

### Tipo de almacenamiento de los operandos

- ❑ **GPR:** los operandos se especifican de forma explícita
  - ❑ Pueden ser dos o tres operandos, ¿por qué?
  - ❑ Alguno o todos los operandos pueden estar en memoria. Por lo tanto, se pueden diseñar ...



Tipo de almacenamiento de los operandos: **GPR**

- ☐ **Registro-Registro** de 3 operandos, todos deben estar en registros
  - ☐ Se utilizan instrucciones de carga (load) y almacenamiento (store)
- ☐ **Registro-Memoria** de 2 operandos, al menos uno de los operandos debe estar en registro
- ☐ **Memoria-Memoria** de 2 o 3 operandos, todos ellos en memoria

### Tipo de almacenamiento de los operandos

- ☐ Casi todas las arquitecturas se basan en GPR
- ☐ **Los registros son más rápidos**
- ☐ Son utilizados de manera mucho más eficiente por los compiladores
  - ☐ Almacenamiento temporal de variables
- ☐ Diferentes alternativas para diseñar un repertorio basado en GPR
  - ☐ En los repertorios registro-registro todas las instrucciones tienen la misma longitud y se ejecutan en un número similar de ciclos

### Tipo de almacenamiento de los operandos

- ☐ En **arquitecturas registro-registro**:
  - ☐ La codificación es sencilla, siempre hay que especificar el identificador de tres registros
  - ☐ Pero los programas ocupan más, ¿por qué?
- ☐ En **arquitecturas memoria-memoria**:
  - ☐ Código más compacto
  - ☐ La memoria, un cuello de botella, ¿por qué?
  - ☐ Grandes diferencias entre la longitud de las instrucciones y entre su duración
  - ☐ Se complica la codificación de las instrucciones y puede variar mucho el CPI (Ciclos Por Instrucción) entre instrucciones

### Ejemplo

- ☐ Vamos a evaluar dos alternativas:
  1. Registro-Registro de 3 operandos con 8 registros de propósito general
  2. Memoria-Memoria de 3 operandos
- ☐ Se desea realizar una secuencia de operaciones lógicas
$$R = X \text{ AND } Y$$
$$Z = X \text{ OR } Y$$
$$Y = R \text{ AND } X$$
- ☐ El código de operación ocupa **1Byte**
- ☐ Las direcciones de memoria y los operandos ocupan **4 Bytes**
- ☐ Los operandos están almacenados inicialmente en memoria

## Diseño de un repertorio de instrucciones

	Tráfico con la memoria de instrucciones	Tráfico con la memoria de datos
load r1,X	opcode+dir+registro=6B	1 operando = 4B
load r2,Y	opcode+dir+registro=6B	1 operando = 4B
and r3,r1,r2	opcode+3 registro=3B	-
or r4,r1,r2	opcode+3 registro=3B	-
and r2,r3,r1	opcode+3 registro=3B	-
store r3,R	opcode+dir+registro=6B	1 operando = 4B
store r4,Z	opcode+dir+registro=6B	1 operando = 4B
store r2,Y	opcode+dir+registro=6B	1 operando = 4B
	Total, <b>39B</b>	Total, <b>20B</b>
	Tráfico con la memoria de instrucciones	Tráfico con la memoria de datos
and R,X,Y	opcode+3 direcciones=13B	3 operandos = 12B
or Z,X,Y	opcode+3 direcciones=13B	3 operandos = 12B
and Y,R,X	opcode+3 direcciones=13B	3 operandos = 12B
	Total, <b>39B</b>	Total, <b>36B</b>

### Interpretación de las direcciones de memoria

- ☐ La mayoría de las máquinas están direccionadas por bytes
  - ☐ Proporcionan acceso a bytes (8 bits), medias palabras (16 bits), palabras (32 bits) y dobles palabras (64 bits)
- ☐ Convenios para clasificar los bytes de una palabra
- ☐ **Little Endian**, “*little-end-in*”, de comienzo por el extremo pequeño
  - ☐ Coloca el byte menos significativo en la posición más significativa de la palabra
  - ☐ La **dirección** de un dato es la del byte menos significativo
- ☐ **Big Endian**, “*big-end-in*”, de comienzo por el extremo grande
  - ☐ Coloca el byte menos significativo en la posición menos significativa de la palabra
  - ☐ La **dirección** de un dato es la del byte más significativo
- ☐ **Middle Endian**, arquitectura capaz de trabajar con ambas ordenaciones, como por ejemplo los procesadores MIPS o Power PC

### Interpretación de las direcciones de memoria

❑ **Ejemplo:** el valor hexadecimal 0x4A3B2C1D se codificaría en memoria en la secuencia:

- ❑ {4A, 3B, 2C, 1D} en big-endian
- ❑ {1D, 2C, 3B, 4A} en little-endian

0	4A	3B	2C	1D
4	..	..	..	..

0	1D	2C	3B	4A
4	..	..	..	..

### Interpretación de las direcciones de memoria

- ❑ **Ejemplo:** explica cómo puede ser que tras la ejecución del mismo código, en unas máquinas se imprima un mensaje y en otras otro. Debes indicar la ordenación de los datos en memoria teniendo en cuenta que un entero ocupa 16 bits y un char 8 bits. Además, debes indicar el valor de p[0] y p[1] en cada caso

```
#include <stdio.h>

int main(void) {
    int i = 1;
    char *p = (char *) &i;
    if ( p[0] == 1 )
        printf("Little Endian\n");
    else
        printf("Big Endian\n");
    return 0; }
```



### Restricciones de alineamiento

- ❑ En MIPS, las palabras deben comenzar en direcciones múltiplo de 4
- ❑ Estos accesos deben estar **alineados**, es decir, un acceso a una información de  $s$  bytes en la dirección del byte  $B$  está alineado si

$$B \text{ módulo } s = 0$$

- ❑ Estas restricciones de alineamiento se deben a que las memorias, físicamente, están diseñadas para hacer accesos alineados
- ❑ Un acceso **no alineado** o **mal alineado**, supone varios accesos alineados a la memoria

### Operandos en memoria Vs operandos en registros

- ☐ Los registros tienen un menor tiempo de acceso y un mayor *throughput* que la memoria:
  - ☐ Se **accede más rápidamente** y de forma más sencilla a los datos almacenados en registros
- ☐ Se necesita **menos energía** para acceder a los registros que a la memoria
- ☐ Para alcanzar un mejor rendimiento y conservar energía, los compiladores deben hacer un uso eficiente de los registros

### Operandos inmediatos

❑ Con las instrucciones que hemos visto hasta ahora ...

```
la    $s0, AddrCons4 # s0 = AddrCons4
```

```
lw    $t0, 0($s0)     # t0 = 4
```

```
add   $s3, $s3, $t0    # s3 = s3 + t0
```

❑ ... en su lugar existe una versión de todas las instrucciones aritméticas en la que uno de los operandos es una constante

```
addi   $s3, $s3, 4 # s3 = s3 + 4
```

### Operandos y registros

- ❑ Las instrucciones inmediatas ilustran el tercer principio de diseño

***Principio de diseño III:*** Haz que el caso más común sea rápido

- ❑ La constante cero tiene el rol de simplificar el juego de instrucciones ofreciendo variaciones útiles
- ❑ MIPS tiene un registro cableado a cero, se trata del registro `$zero` que se corresponde con el registro número 0

## Representación de las instrucciones en el computador

### Representación de las instrucciones en el computador

- ❑ Convención para mapear nombres de registro en números:

Alias	Número	Uso
zero	0	Valor cableado cero
at	1	Reservado para el ensamblador
v0, v1	2, 3	Evaluación de expresión y valor de retorno de subrutina
a0, ..., a3	4, ..., 7	Argumentos de la subrutina
t0, ..., t7	8, ..., 15	Variables temporales o auxiliares de corta duración
s0, ..., s7	16, ..., 23	Variables de larga duración
t8, t9	24, 25	Variables temporales o auxiliares de corta duración
k0, k1	26, 27	Reservado para el kernel del SO
gp	28	Puntero a zona de variables estáticas ( <i>global pointer</i> )
sp	29	Puntero de pila ( <i>stack pointer</i> )
fp	30	Puntero de marco ( <i>frame pointer</i> )
ra	31	Dirección de retorno ( <i>return address</i> )

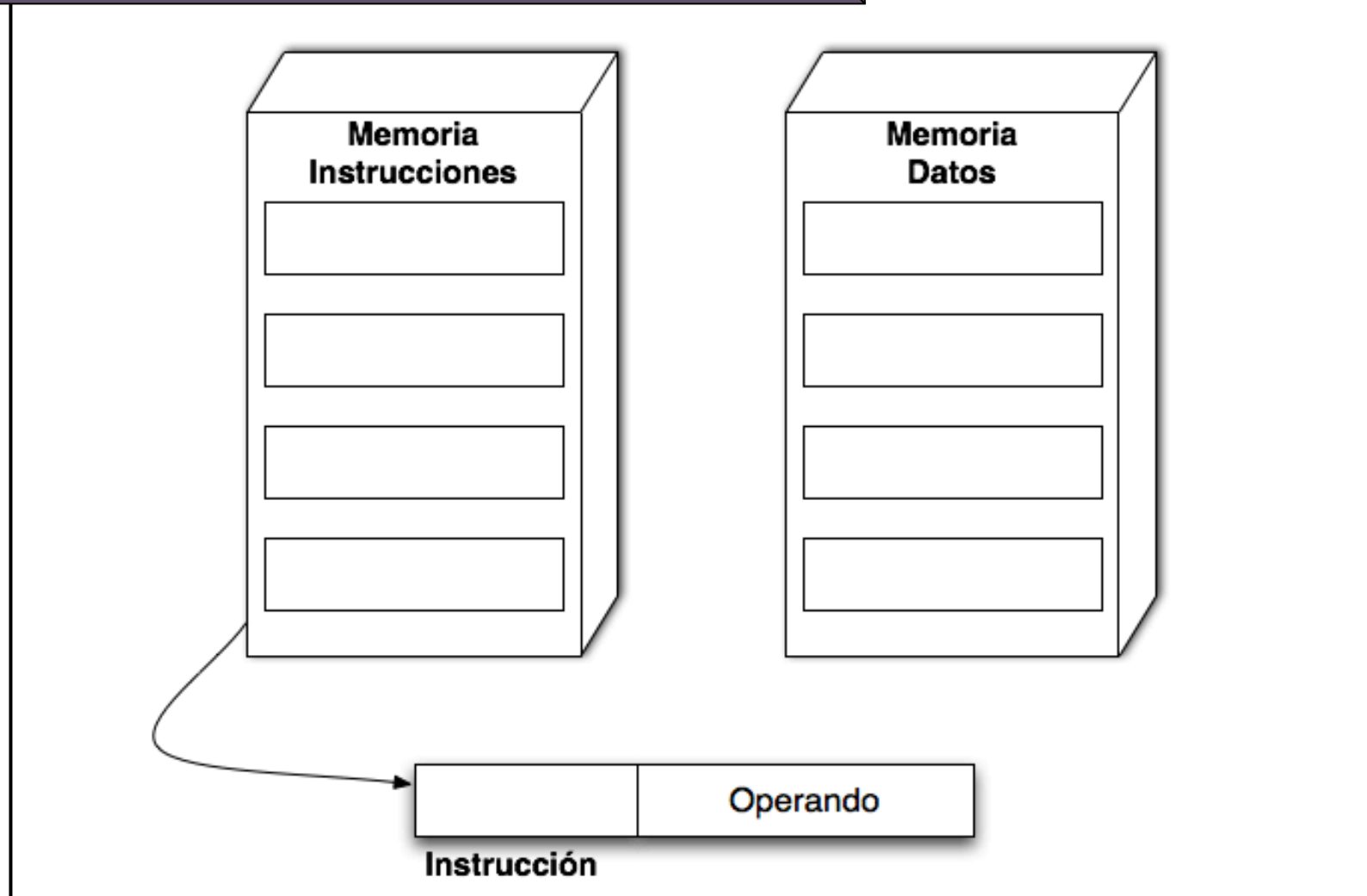
### Modos de direccionamiento

- ☐ ¿Dónde podemos encontrar un operando?
  - ☐ **En la propia instrucción**
  - ☐ **En un registro**
  - ☐ **En memoria principal**

### Modos de direccionamiento básicos

- ☐ **Inmediato:** el operando se codifica dentro de la instrucción
- ☐ **Registro:** se incluye el identificador del registro que almacena el operando
- ☐ **Directo:** se incluye la dirección de memoria en la que está almacenado el operando
- ☐ **Indirecto:** se indica el registro que almacena la dirección de memoria en la que se encuentra el operando
- ☐ **Indirecto con desplazamiento:** se suma un operando inmediato al contenido del registro para obtener la dirección de memoria en la que se encuentra el operando

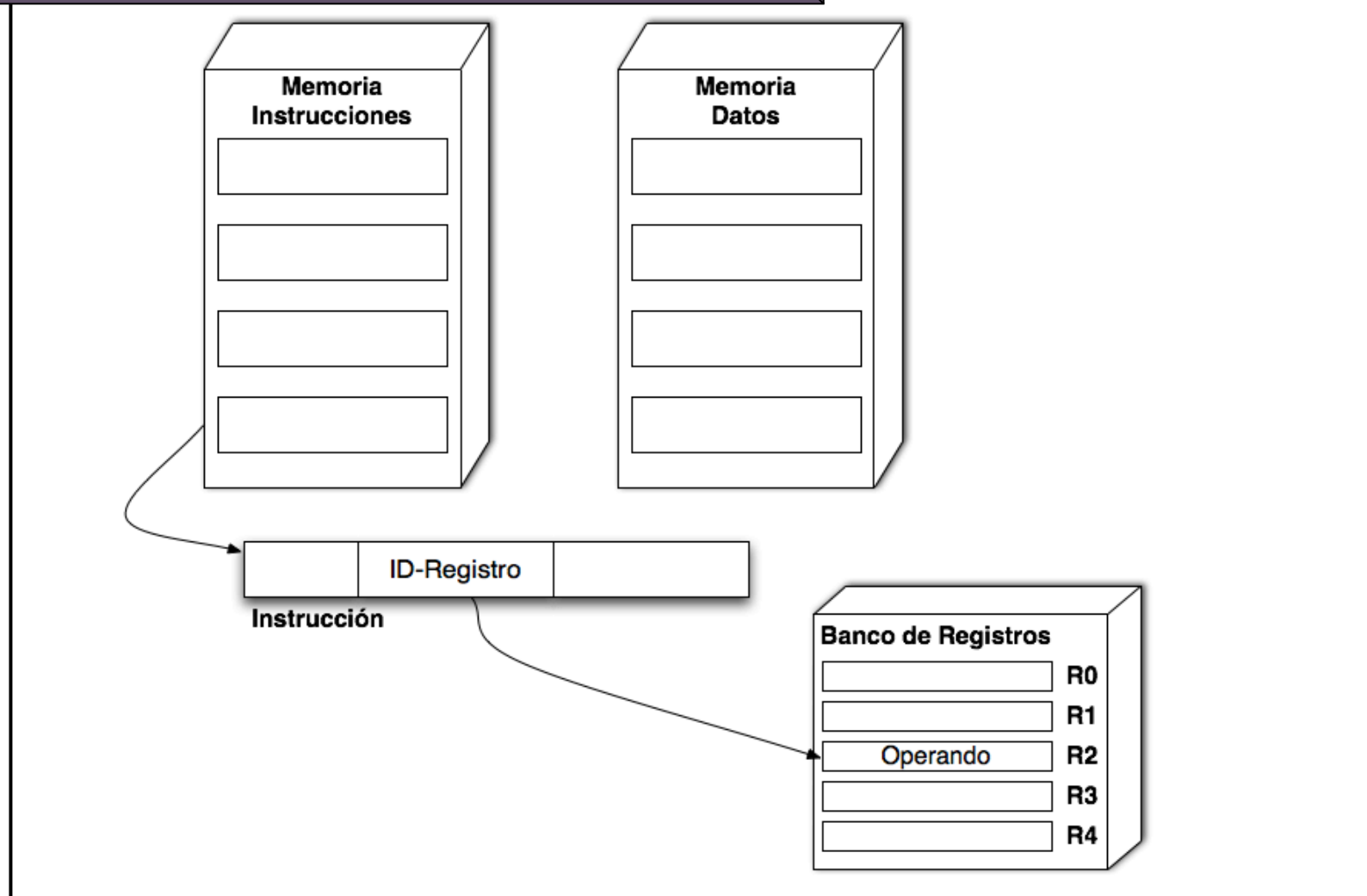
### Direcccionamiento inmediato





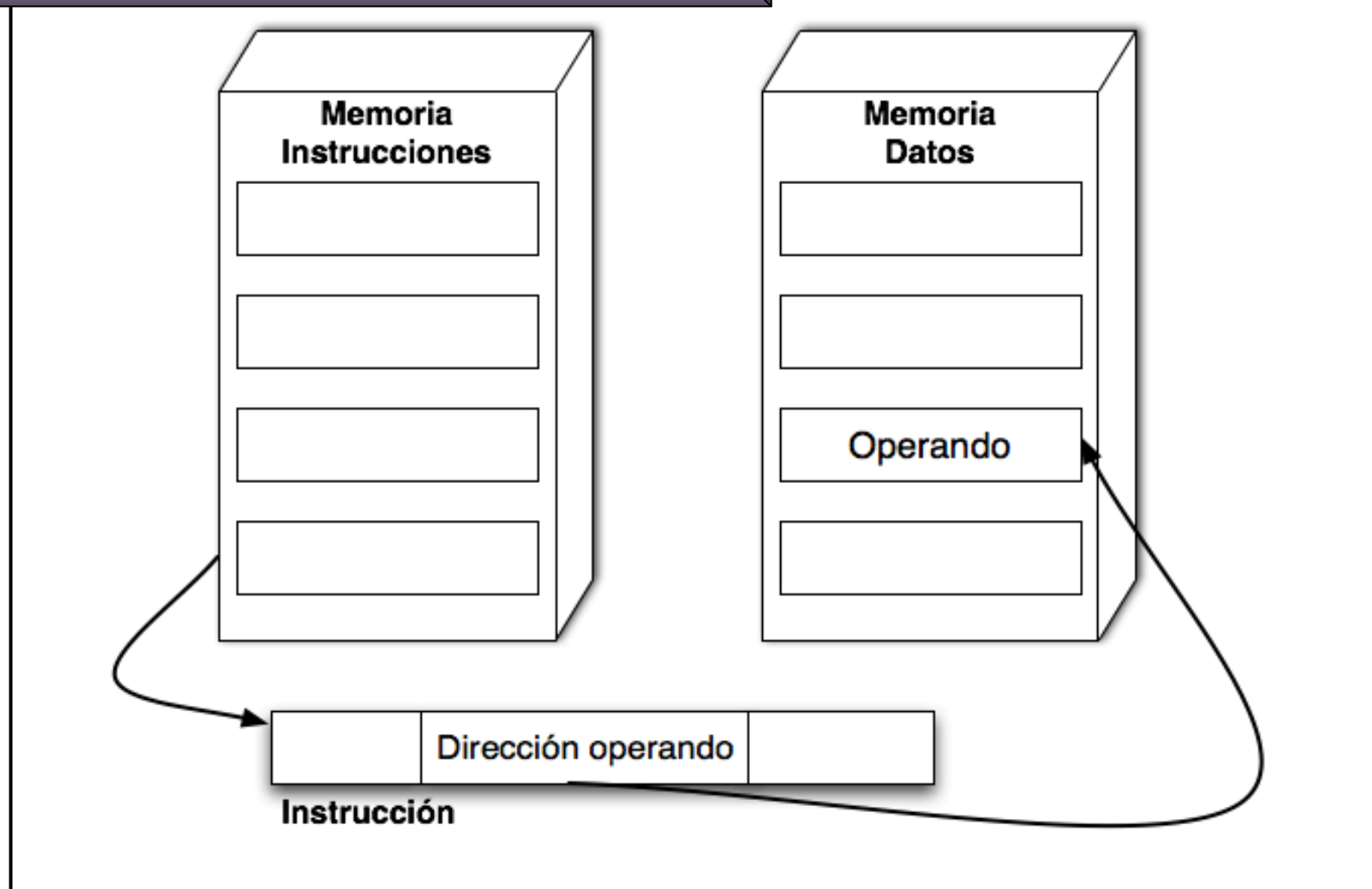
## Modos de direccionamiento

### Direcccionamiento de registro

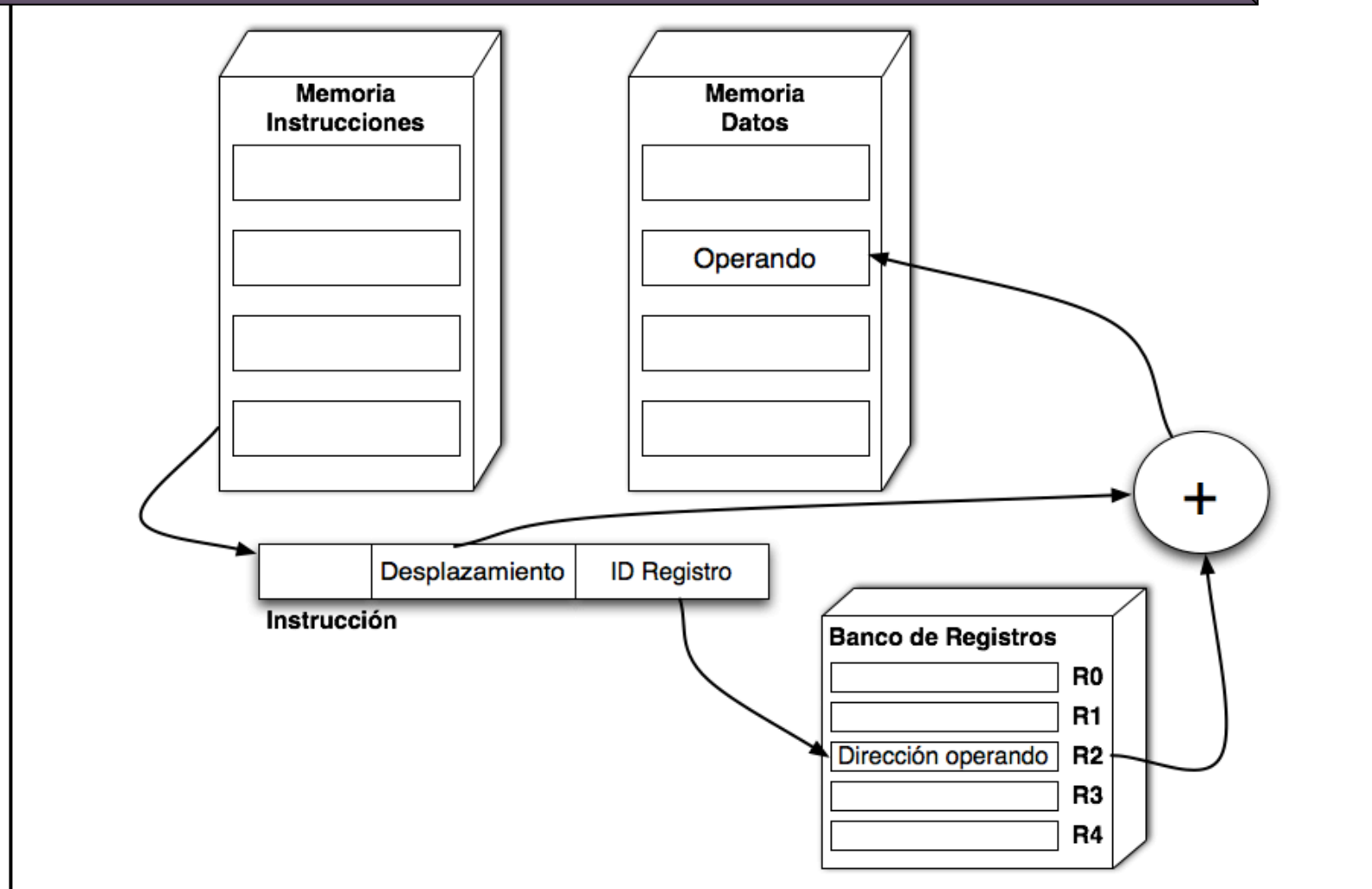


## Modos de direccionamiento

### Direcccionamiento directo



### Direcccionamiento indirecto con desplazamiento



### Modos de direccionamiento en un repertorio RISC

- ☐ Los repertorios RISC incluyen como mínimo direccionamiento inmediato e indirecto con desplazamiento
- ☐ **Direccionamiento inmediato**, a la hora de diseñar el repertorio hay que decidir sí:
  1. Todas las instrucciones deben soportar este modo o sólo un subconjunto
  2. El rango de valores del operando inmediato, ¿en qué influye esto?
- ☐ **Direccionamiento indirecto con desplazamiento**: la decisión más importante consiste en determinar el rango de valores que puede tomar el desplazamiento

### Otras consideraciones

- ☐ **Tipo y tamaño de los operandos:**
  - ☐ ¿Qué tipo de datos se soportan? ¿Con qué tamaños? Carácter, entero, coma flotante, etc
  - ☐ El código de operación, *opcode*, indicará el tipo de los operandos implicados en la ejecución de la instrucción
  - ☐ ... también lo pueden indicar los operandos mediante etiquetas, ¿inconvenientes?
- ☐ **Conjunto de operaciones soportadas:**
  - ☐ ¿Qué tipo de operaciones van a realizar las instrucciones del repertorio?
  - ☐ Un conjunto sencillo: aritmético-lógicas, de acceso a memoria, de control de flujo (saltos) y llamadas al sistema operativo
  - ☐ Dependiendo de los tipos de datos, instrucciones para manejo de caracteres, coma flotante, etc
- ☐ **Tratamiento de las instrucciones de control de flujo:**  
modifican el flujo de control de un código

### Tratamiento de las instrucciones de control de flujo

- ☐ **Salto condicionales:** ¿Cómo se especifica la condición?  
¿Cómo se indica la dirección destino de salto?
- ☐ **Salto incondicionales:** ¿Cómo se indica el destino?
- ☐ Dos alternativas para indicar el destino de salto
- ☐ **Direccionamiento relativo al PC**
  - ☐ Se conoce el destino de salto en tiempo de compilación
  - ☐ Los destinos de los saltos están cercanos al salto
  - ☐ Código reubicable
  - ☐ ¿Cuántos bits se necesitan para el desplazamiento?
- ☐ **Direccionamiento indirecto con registro**
  - ☐ No se conoce la dirección de salto o su valor excede del que se puede indicar con el desplazamiento
  - ☐ Se indica el identificador del registro que contiene la dirección destino de salto

### Tratamiento de las instrucciones de control de flujo

- ❑ La condición de salto normalmente suele ir referida a comparaciones con uno o varios registros

## Representación de las instrucciones en el computador

### Campos de una instrucción MIPS

`add $t0, $s1, $s2`

Representación decimal



Representación binaria



6 bits

5 bits

5 bits

5 bits

5 bits

6 bits



### Campos de una instrucción MIPS



- ❑ *op*: operación básica de la instrucción, tradicionalmente denominada opcode
- ❑ *rs*: registro del primer operando fuente
- ❑ *rt*: registro del segundo operando fuente
- ❑ *rd*: registro del operando destino
- ❑ *shamt*: desplazamiento
- ❑ *funct*: función, sirve para seleccionar la operación específica a realizar

### Campos de una instrucción MIPS

- ❑ *¿Qué pasa si una instrucción necesita campos más largos?* Conflicto entre el deseo de que todas las instrucciones tengan la misma longitud y el deseo de tener un único formato de instrucción

***Principio de diseño IV:*** Un buen diseño demanda buenos compromisos

- ❑ El compromiso elegido por los diseñadores del MIPS es mantener todas las instrucciones con la misma longitud, pero requiere de distintos formatos de instrucción para distintos tipos de instrucciones

### Codificación del repertorio de instrucciones

#### ☐ Longitud variable

- ☐ Soporta cualquier número de operandos y cualquier combinación instrucción/modo de direccionamiento
- ☐ **Etiquetas** que indican el modo
- ☐ Se añaden tantos campos como sean necesarios + las etiquetas que permiten su interpretación

#### ☐ Longitud fija

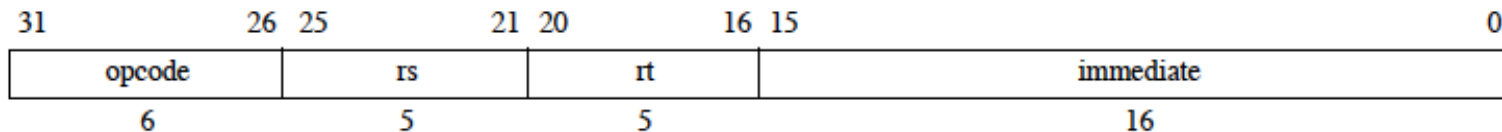
- ☐ El **código de operación** especifica el modo de direccionamiento
- ☐ Sólo se permiten unas combinaciones determinadas de operaciones+modos
- ☐ Los campos de la instrucción son siempre los mismos

#### ☐ Híbrida

- ☐ Sólo se permiten unos determinados formatos de instrucción, que incluyen un número variable de modos y operandos

# Representación de las instrucciones en el computador

## Instrucciones tipo I (Immediate)



### ☐ Load/Store

- ☐ **RS (registro fuente)**: registro base para el acceso a memoria
- ☐ **RT (registro destino)**: registro para los datos
- ☐ **Inmediato**: desplazamiento para el cálculo de la dirección de memoria a la que hay que acceder

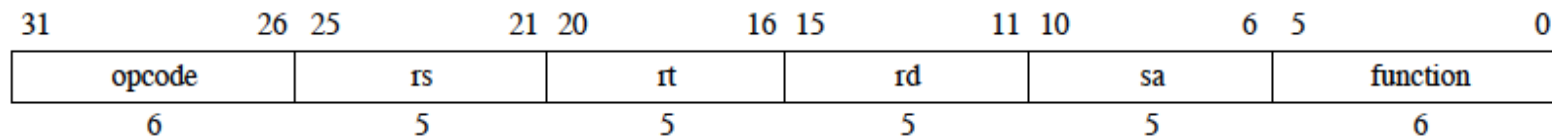
### ☐ Aritmético-lógicas con direccionamiento inmediato

- ☐ **RS (registro fuente)**: operando 1
- ☐ **RT (registro destino)**: registro destino de la operación
- ☐ **Inmediato**: operando 2, directamente su valor

### ☐ Saltos condicionales/incodicionales

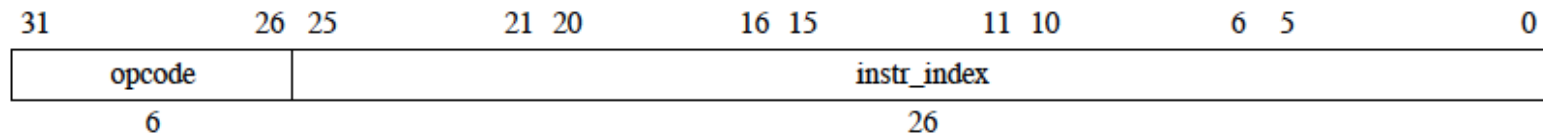
- ☐ **RS (registro fuente)**: registro de condición (para la comparación)/Registro que contiene la dirección destino del salto
- ☐ **RT (registro destino)**: registro de condición (para la comparación)/No se utiliza
- ☐ **Inmediato**: desplazamiento respecto del PC/0

### Instrucciones tipo R (Register)



- ☐ **Aritmético-lógicas** registro-registro
  - ☐ **RS (registro fuente)**: operando 1
  - ☐ **RT (registro destino)**: operando 2
  - ☐ **RD**: registro destino
  - ☐ **sa (Shift Amount)**: indica el desplazamiento para las instrucciones de tipo Shift
  - ☐ **function**: junto con el OpCode indica el tipo de operación que se debe realizar

### Instrucciones tipo J (Jump)



- ❑ **Salto incondicional y retorno de procedimiento** que utilizan direccionamiento con desplazamiento relativo al PC
  - ❑ **opCode**: Código de la operación
  - ❑ **Instr\_index**: offset relativo el PC