的步骤, 使之也能处理 6 个条件传送指令。看看 jxx 指令的实现(图 4-21)是如何处理条件行为的, 可能会有所帮助。

| 阶段 | cmovXX rA, rB |
|-------|------------------------------|
| 取指 | icode:ifun ← M₁[PC] |
| | $rA:rB \leftarrow M_1[PC+1]$ |
| | valP ← PC+2 |
| 译码 | valA ← R[rA] |
| 执行 | valE ← 0+valA |
| 访存 | |
| 写回 | |
| | R[rB]← valE |
| 更新 PC | PC ← valP |

指令 call 和 ret 与指令 pushq 和 popq类似,除了我们要将程序计数器的值入栈和出栈以外。对指令 call,我们要将 valP,也就是 call 指令后紧跟着的那条指令的地址,压入栈中。在更新 PC 阶段,将 PC 设为 valC,也就是调用的目的地。对指令 ret,在更新 PC 阶段,我们将 valM,即从栈中取出的值,赋值给 PC。

○ 练习题 4.18 填写下表的右边一栏,这个表描述的是图 4-17 中目标代码第 9 行 call 指令的处理情况:

| 阶段 | 通用 | 具体 |
|-------|------------------------------|------------|
| 別权 | call Dest | call 0x041 |
| 取指 | icode:ifun ← M₁[PC] | |
| | valC ← M ₈ [PC+1] | |
| | valP ← PC+9 | |
| 译码 | | |
| | valB ← R[%rsp] | |
| 执行 | valE ← valB+(-8) | |
| 访存 | M ₈ [valE]← valP | |
| 写回 | R[%rsp]← valE | |
| 更新 PC | PC ← valC | |

这条指令的执行会怎样改变寄存器、PC和内存呢?

我们创建了一个统一的框架,能处理所有不同类型的 Y86-64 指令。虽然指令的行为 大不相同,但是我们可以将指令的处理组织成 6 个阶段。现在我们的任务是创建硬件设计 来实现这些阶段,并把它们连接起来。

旁注 跟踪 ret 指令的执行

让我们来看看图 4-17 中目标代码的第 13 行 ret 指令的处理情况。指令的地址是0x041,只有一个字节的编码,0x90。前面的 call 指令将%rsp 置为了 120,并将返回地址0x040 存放在了内存地址120 中。各个阶段的处理如下: