结果 12。我们还可以看到,指令位于地址 0x020,有 10 个字节。前两个的值为 0x40 和 0x43,后 8 个是数字 0x00000000000000064(十进制数 100)按字节反过来得到的数。各个阶段的处理如下:

阶段	通用	具体
	rmmovq rA, D(rB)	rmmovq %rsp, 100(%rbx)
取指	$\label{eq:controller} \begin{split} & icode ; ifun \leftarrow M_1 \text{[PC]} \\ & rA : rB \leftarrow M_1 \text{[PC+1]} \\ & valP \leftarrow M_8 \text{[PC+2]} \\ & valP \leftarrow PC+10 \end{split}$	$ \begin{aligned} & \text{icode}_1 \text{ifun} \leftarrow M_1 [0x020] = 4:0 \\ & \text{rA}_1 \text{rB} \leftarrow M_1 [0x021] = 4:3 \\ & \text{valC} \leftarrow M_8 [0x022] = 100 \\ & \text{valP} \leftarrow 0x020 + 10 = 0x02a \end{aligned} $
译码	valA ← R[rA] valB ← R[rB]	valA ← R[%rsp] = 128 valB ← R[%rbx] = 12
执行	valE ← valB+valC	valE ← 12+100=112
访存	M ₈ [valE]← valA	M ₈ [112]← 128
写回		
更新 PC	PC ← valP	PC ← 0x02a

跟踪记录表明这条指令的效果就是将 128 写入内存地址 112, 并将 PC 加 10。

图 4-20 给出了处理 pushq 和 popq 指令所需的步骤。它们可以算是最难实现的 Y86-64 指令了,因为它们既涉及访问内存,又要增加或减少栈指针。虽然这两条指令的流程比较相似,但是它们还是有很重要的区别。

阶段	pushq rA	popq rA
取指	icode: ifun $\leftarrow M_1[PC]$	icode: ifun $\leftarrow M_1[PC]$
	$rA:rB \leftarrow M_1[PC+1]$	$rA:rB \leftarrow M_1[PC+1]$
	valP ← PC+2	valP ← PC+2
译码	valA ← R[rA]	valA ← R[%rsp]
	valB ← R[%rsp]	valB ← R[%rsp]
执行	$valE \leftarrow valB + (-8)$	valE ← valB+8
访存	M ₈ [valE]← valA	valE ← M ₈ [valA]
写回	R[%rsp]← valE	R[%rsp]← valE
		R[rA]← valM
更新 PC	PC ← valP	PC ← valP

图 4-20 Y86-64 指令 pushq 和 popq 在顺序实现中的计算。这些指令将值压入或弹出栈

pushq指令开始时很像我们前面讲过的指令,但是在译码阶段,用%rsp 作为第二个寄存器操作数的标识符,将栈指针赋值为 valB。在执行阶段,用 ALU 将栈指针减 8。减过 8 的值就是内存写的地址,在写回阶段还会存回到%rsp 中。将 valE 作为写操作的地址,是遵循 Y86-64(和 x86-64)的惯例,也就是在写之前,pushq 应该先将栈指针减去 8,即使栈指针的更新实际上是在内存操作完成之后才进行的。

旁注 跟踪 pushq 指令的执行

让我们来看看图 4-17 中目标代码的第 6 行 pushq 指令的处理情况。此时,寄存器%rdx 的值为 9,而寄存器%rsp 的值为 128。我们还可以看到指令是位于地址 0x02a,有两个字节,值分别为 0xa0 和 0x2f。各个阶段的处理如下: