

## 4 – Programmation structurée

### Objectifs

L'objectif de ce TD est la programmation structurée (manipulation de la pile, appels de sous-programmes, sauvegarde de variables locales, passage de paramètres).

### Rappels

Le modèle de pile utilisé dans les exercices est le modèle Full Descending (conformément à l'ARM Procedure Call Standard). La manipulation de la pile se fait par les instructions :

STR Rd, [SP, #-4]!	pour empiler un registre
STMFD SP!, {reglist}	pour empiler une liste de registres
LDR Rd, [SP], #4	pour dépiler un registre
LDMFD SP!, {reglist}	pour dépiler une liste de registres

### 1.1 Sauvegarde de contexte

a) Etant donné le code suivant :

```
A:          .word      1
B:          .word      2
C:          .word      3
main:
            LDR        R8, A
            LDR        R9, B
            LDR        R4, C
            MOV        R10, #1
            BL         fonction1
            ADD        R0, R0, R8
            ADD        R0, R0, R9
            ADD        R0, R0, R10
wait :      B          wait

fonction1:
            STMFD      SP!, {R8, R9, R10, LR}
            MOV        R10, #3
            LDR        R9, C
            ADD        R8, R10, R9
            BL         fonction2
            MUL        R0, R8, R0
            LDMFD      SP!, {R8, R9, R10, LR}
            MOV        PC, LR

fonction2:
            STMFD      SP!, {R8, LR}
            MUL        R8, R4, R4
            ADD        R0, R8, R8
            LDMFD      SP!, {R8, LR}
            MOV        PC, LR
```

Quel devrait être le résultat correct de ce programme?

Que se passerait-il si on omettait les instructions LDMFD et STMFD dans `fonction1`?

Que se passerait-il si on omettait les instructions LDMFD et STMFD dans `fonction2`?

On suppose maintenant que les instructions LDMFD et STMFD sont présentes dans `fonction1` et `fonction2`, représenter l'état de la pile juste avant l'exécution de l'instruction `ADD R0, R8, R8` ?

b) Analyser le code suivant :

```
foo:
    STMFD    SP!, {R8, LR}
    MOV      R8, #4
    ADD      R1, R8, R4
    BL       bar

bar:
    MOV      R8, R4
    ADD      R8, R8, R1
    MOV      R1, R8
    LDMFD    SP!, {R8, LR}
    MOV      PC, LR
```

Expliquer quels sont les problèmes et rajouter les instructions manquantes pour que les deux sous programmes fonctionnent.

## 1.2 Passage de paramètres

Soit le programme C suivant :

```
main() {
    int a;
    a = max(56, 49);
}

int max(int x, int y) {
    if (x > y) return x;
    else return y;
}
```

Ecrire le programme appelant `main` et la fonction `max` en assembleur ARM :

- a) en passant les paramètres par registres, sans sauvegarde de contexte.
- b) en passant les paramètres par la pile, sans sauvegarde de contexte.
- c) en passant les paramètres par la pile, avec sauvegarde du contexte.

## 1.3 Somme des carrés

On souhaite écrire un programme en assembleur ARM qui prend en entrée un tableau `X` de dimension `N` et réalise le calcul :  $X[0]^2 + X[1]^2 + \dots + X[n-1]^2$

Ecrire, en respectant les contraintes qui vous sont imposées :

- a) Un sous programme `CARRE` qui reçoit en paramètre *par la pile* un nombre `X` et renvoie dans le registre `R0` la valeur  $X^2$ .

- b) un sous-programme `SOMME_CARRE` qui reçoit en paramètre, dans le registre `R0`, l'adresse d'un tableau et renvoie, dans le registre `R1`, la somme des carrés des éléments de ce tableau. Cette somme sera calculée en utilisant le sous-programme `CARRE`.
- c) le programme principal qui appelle le sous-programme `SOMME_CARRE` pour calculer la somme des carrés d'un tableau (de 10 éléments qu'il faudra initialiser) et dont l'adresse est dans le registre `R0`. Au retour du sous-programme, on veut que `R0` contienne toujours la valeur de départ. Le résultat sera récupéré dans `R1`.