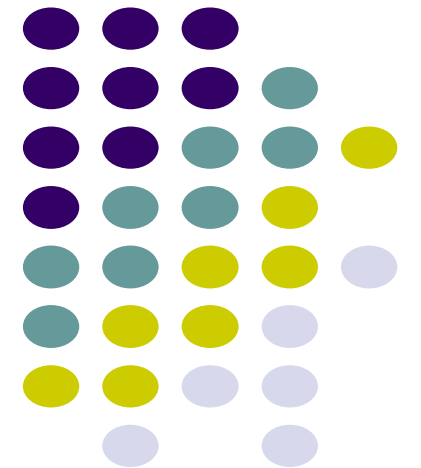
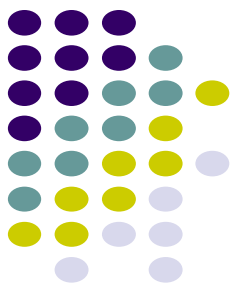

UNIVERSIDADE FEDERAL RURAL DO SEMI-ÁRIDO
DEPARTAMENTO DE CIÊNCIAS EXATAS E NATURAIS
CURSO DE CIÊNCIA DA COMPUTAÇÃO

Arquitetura e Organização de Computadores

Instruções: a linguagem do computador
Parte III

Prof. Sílvio Fernandes

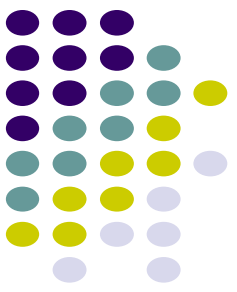




Instruções para tomada de decisões

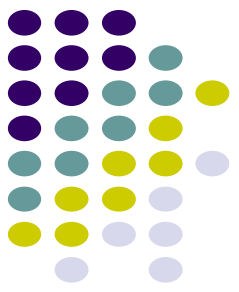
“A utilidade de um computador reside na possibilidade de executar repetidamente uma sequência de instruções, sendo o número de repetições dependente do resultado de alguma computação anterior. Quando a iteração é concluída, uma sequência diferente de [instruções] deve ser seguida, de modo que devemos, em quase todos os casos, oferecer dois fluxos de [instruções] em paralelo precedidos por uma instrução indicando qual rotina deve ser seguida.”

Burks, Goldstine and Von Neumann, 1947



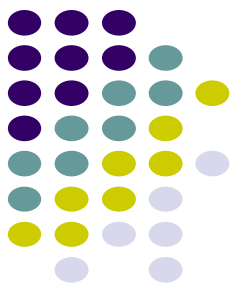
Instruções para tomada de decisões

- Instruções para tomada de decisões
 - Desvio incondicional
- Suporte a procedimentos no hardware do computador
- Endereçamento no MIPS para operandos e endereços de 32 bits.
- Endereçamento em desvios condicionais e incondicionais (jumps).

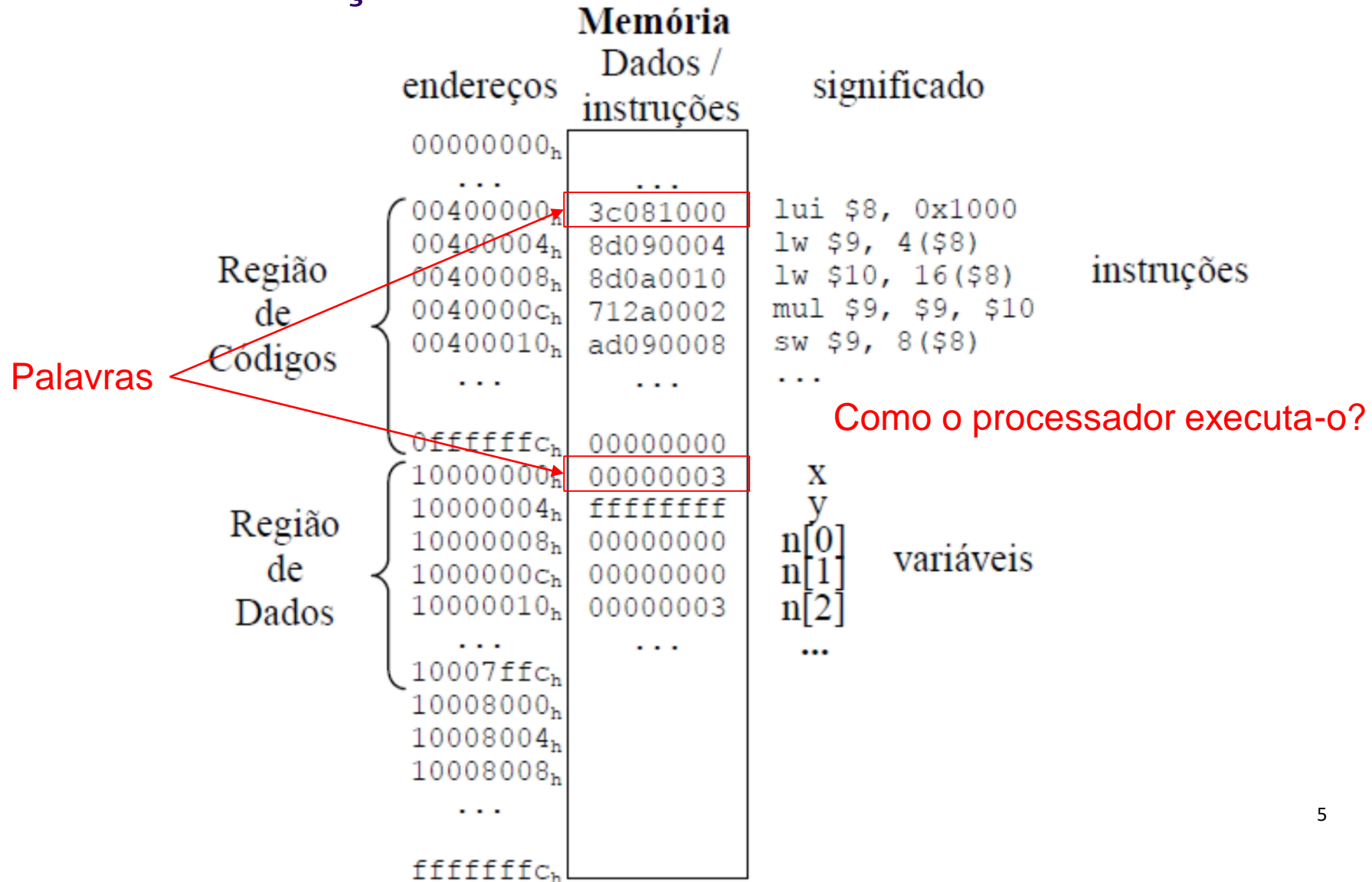


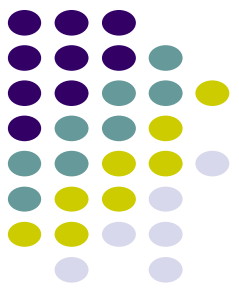
Instruções para a tomada de decisões.

- O que distingue um computador de uma calculadora simples?
 - Capacidade de tomar decisões com base nos dados de entrada e valores calculados.
- Em linguagens de alto nível, estruturas típicas de decisão são as construções **if**, algumas vezes acompanhadas de **goto** e rótulos (labels).
- O assembly do MIPS possui duas instruções que dão suporte para tomada de decisões (**beq** e **bne**).

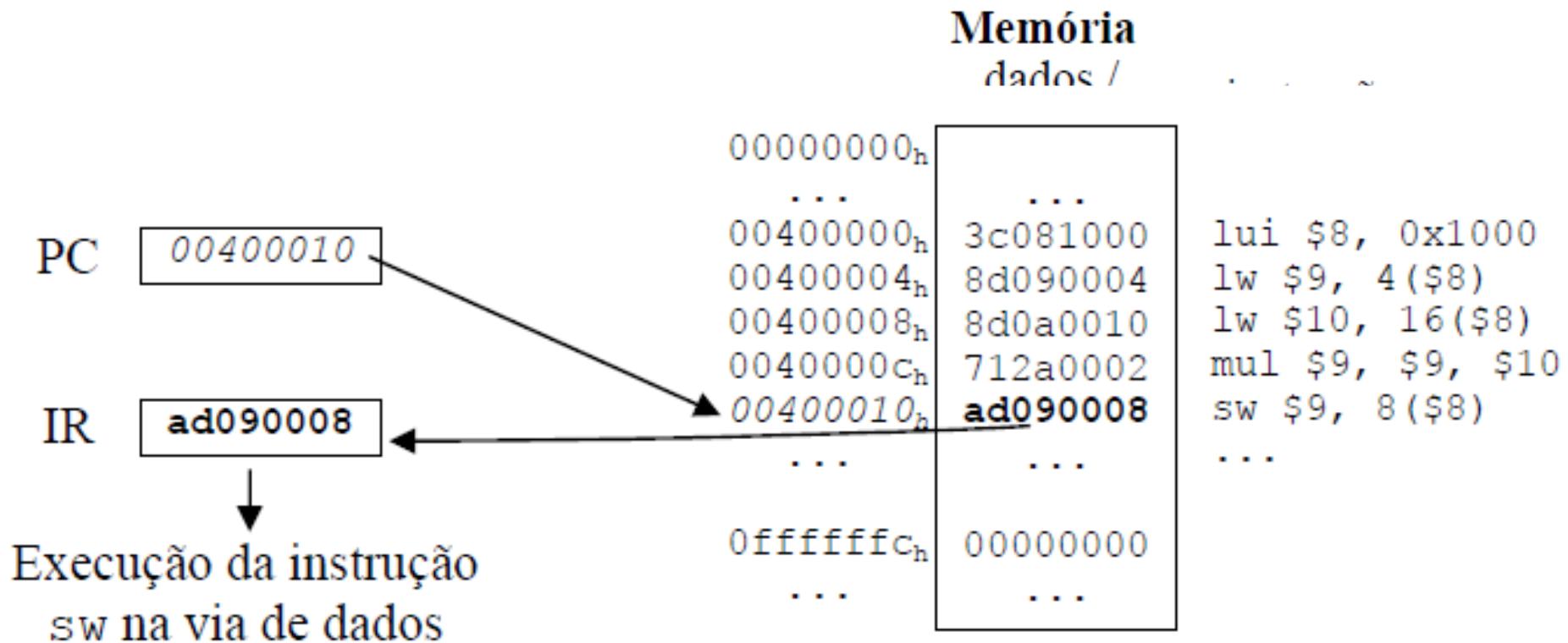


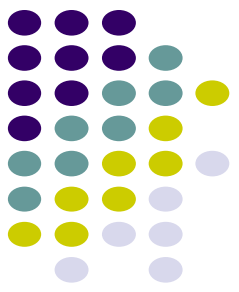
Variáveis e instruções na memória





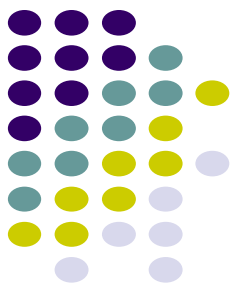
Execução de cada instrução do programa





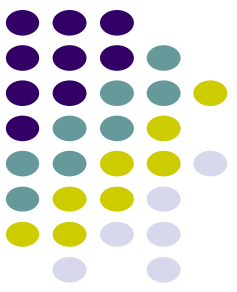
Instruções para a tomada de decisões.

- beq
 - Instrução utilizada quando desejamos comparar se dois valores armazenados em registradores, são iguais.
 - Sintaxe:
 - beq \$r1, \$r2, L1,
 - Onde \$r1, \$r2 são os registradores cujos valores armazenados vão ser comparados.
 - Se os valores são iguais, a sequência de execução pula para a instrução que possui o rótulo L1.
 - Um rótulo é um “apelido” para um endereço de memória de uma outra instrução



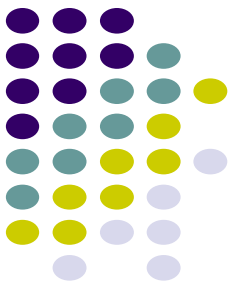
Instruções para a tomada de decisões.

- bne
 - Instrução utilizada quando desejamos comparar se dois valores armazenados em registradores, são diferentes.
 - Sintaxe:
 - bne \$r1, \$r2, L1,
 - Onde \$r1, \$r2 são os registradores cujos valores armazenados vão ser comparados.
 - Se os valores são diferentes, a sequência de execução pula para a instrução que possui o rótulo L1.
- beq e bne são instruções conhecidas como **desvios condicionais**.
 - **Desvios condicionais** são instruções que requerem a comparação de dois valores e que leva em conta uma transferência de controle subsequente para um novo endereço.



Desvio incondicional

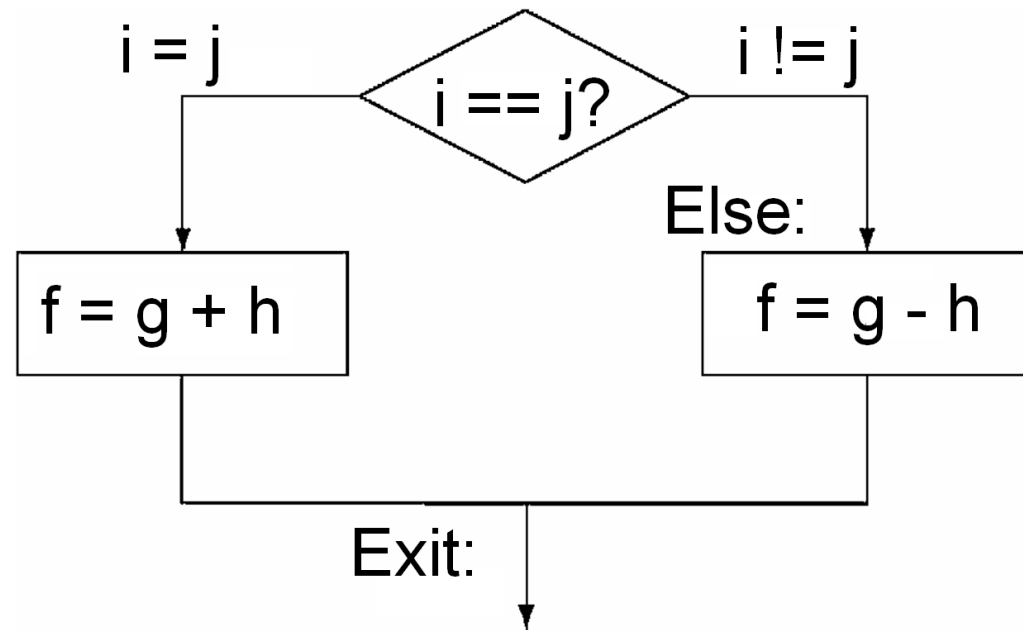
- O assembly do MIPS também dá suporte a instrução de desvio incondicional.
 - Basicamente, um desvio incondicional é uma instrução que **sempre diz que o processador deverá seguir o desvio.**
 - A instrução para isso é a instrução j (jump).
 - Sintaxe:
 - *j rotulo #pula para a instrução precedida por rotulo*



Instruções para a tomada de decisões.

- Vamos ver estas instruções na prática.
 - Dada a seguinte construção C ou Java, qual o assembly obtido?

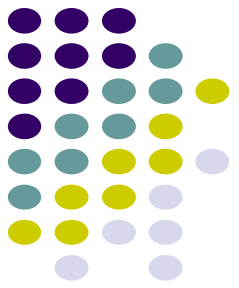
```
if ( i == j)
    f = g + h;
else
    f = g - h;
```



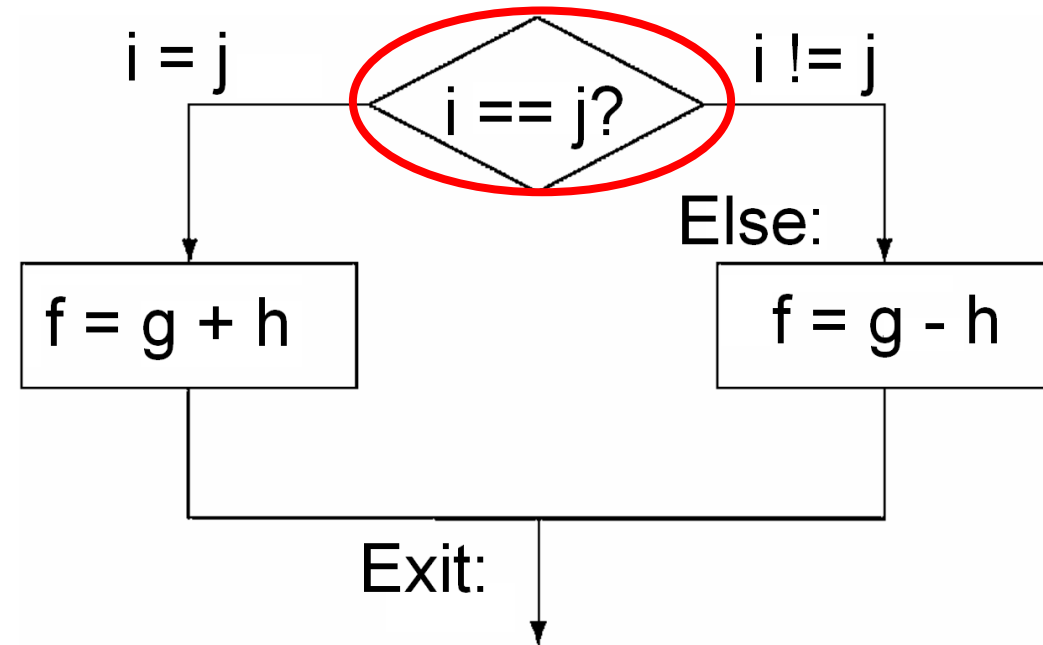
- Calma isso ainda não é o assembly 😊

Instruções para a tomada de decisões.

i está em \$s3
j está em \$s4
g está em \$s1
h está em \$s2
f está em \$s0



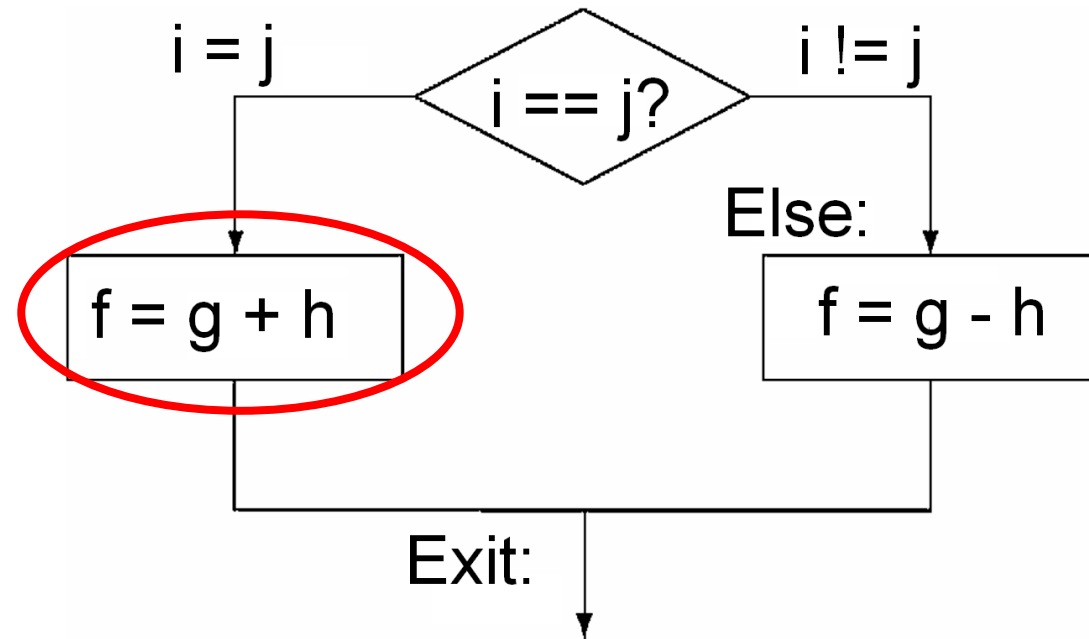
bne \$s3, \$s4, Else

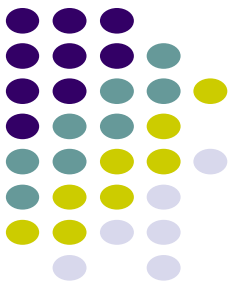


Instruções para a tomada de decisões.

i está em \$s3
j está em \$s4
g está em \$s1
h está em \$s2
f está em \$s0

```
bne $s3, $s4, Else  
add $s0, $s1, $s2
```

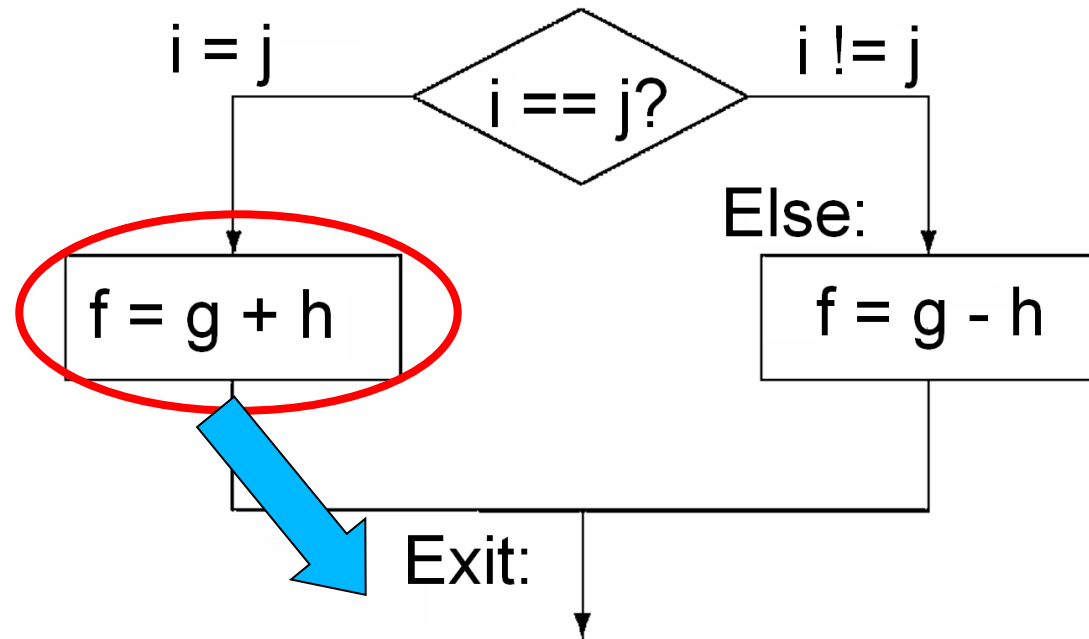


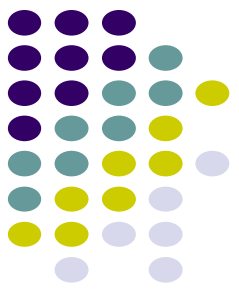


Instruções para a tomada de decisões.

i está em \$s3
j está em \$s4
g está em \$s1
h está em \$s2
f está em \$s0

```
bne $s3, $s4, Else  
add $s0, $s1, $s2  
j Exit;
```

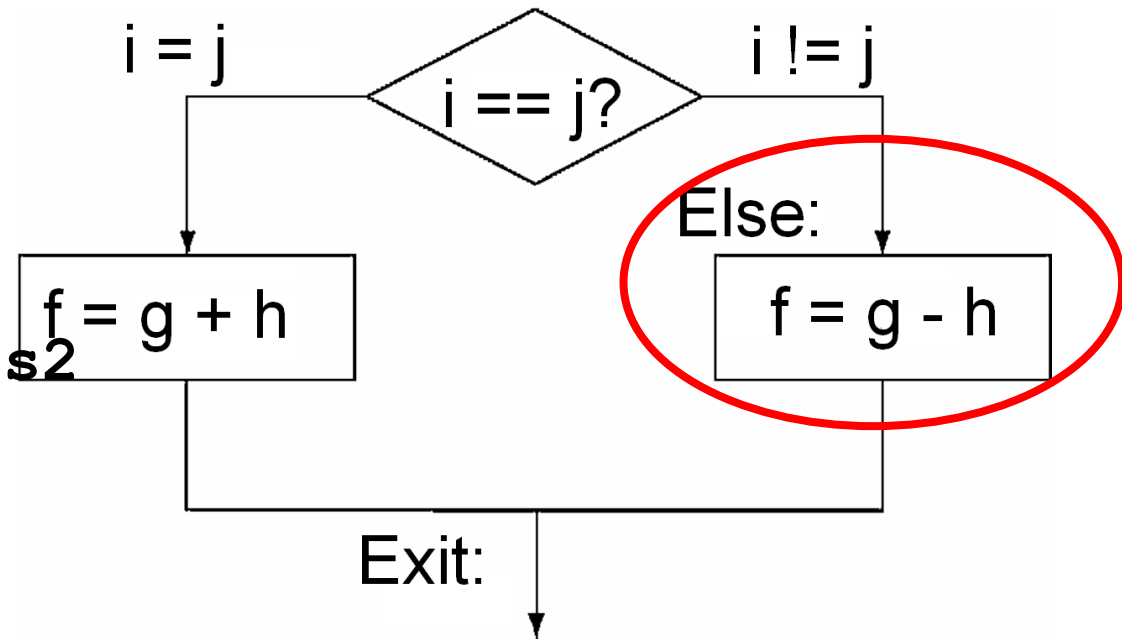


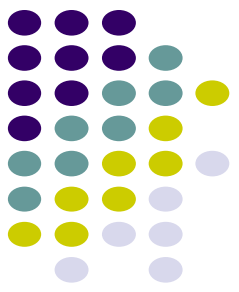


Instruções para a tomada de decisões.

i está em \$s3
j está em \$s4
g está em \$s1
h está em \$s2
f está em \$s0

```
bne $s3, $s4, Else  
add $s0, $s1, $s2  
j Exit;  
Else:sub $s0, $s1, $s2
```

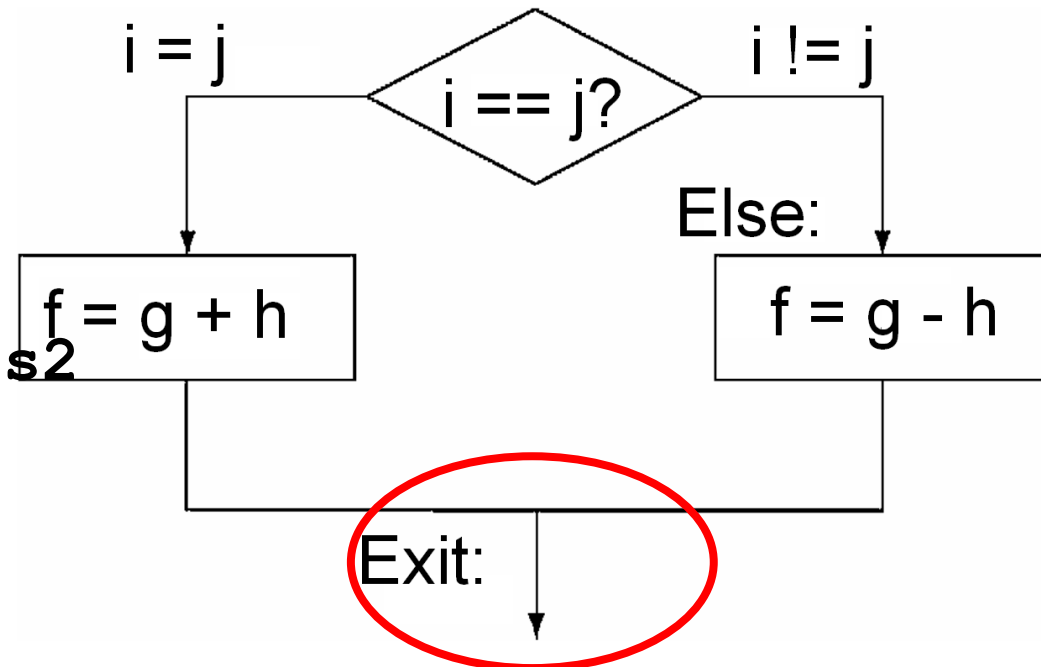


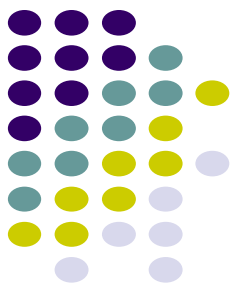


Instruções para a tomada de decisões.

i está em \$s3
j está em \$s4
g está em \$s1
h está em \$s2
f está em \$s0

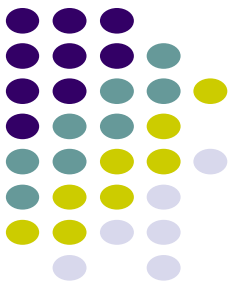
```
bne $s3, $s4, Else
add $s0, $s1, $s2
j Exit
Else: sub $s0, $s1, $s2
Exit:
```





Instruções para a tomada de decisões.

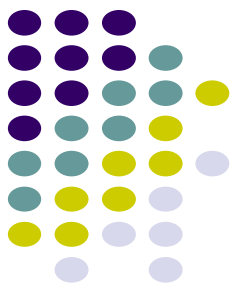
- Observem que o programador assembly não precisa se preocupar com o cálculo do endereço utilizado nos desvios.
- E um laço, como seria?
- Nos restringiremos ao laço while. Os demais laços são bastante semelhantes.



Instruções para a tomada de decisões.

- Seja o seguinte código C ou Java

```
while (save[i] == k)
    i += 1;
```
- Qual seria o assembly correspondente, supondo que os valores de i e k estão nos registradores \$s3 e \$s5, e a base do array save em \$s6?

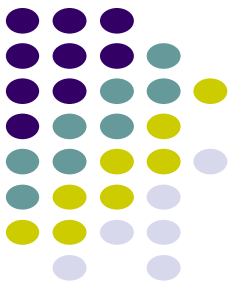


Instruções para a tomada de decisões.

- 1. Realizar a leitura de `save[i]`
Loop: `sll $t1, $s3, 2` `# $t1 = 4 * i`
 `add $t1, $t1, $s6` `# $t1 = endereço de save[i]`
 `lw $t0, 0($t1)` `# $t0 = save[i]`
- 2. Teste do loop, terminando se `save[i] != k`
 `Bne $t0, $s5, Exit` `# vá para exit se save[i] != k`
- 3. Senão, adiciona 1 a `i` e volta para o início.
 `addi $s3, $s3, 1` `# i = i + 1`
 j Loop
Exit:

i: \$s3
k: \$s5
save: \$s6

```
while (save[i] == k)
    i += 1;
```



Instruções para a tomada de decisões.

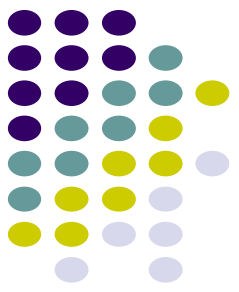
- Código fonte

```
while (save[i] == k)
    i += 1;
```



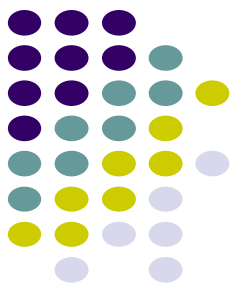
- Resultado Final

```
Loop: sll $t1, $s3, 2
      add $t1, $t1, $s6
      lw $t0, 0($t1)
      bne $t0, $s5, Exit
      addi $s3, $s3, 1
      j     Loop
Exit:
```



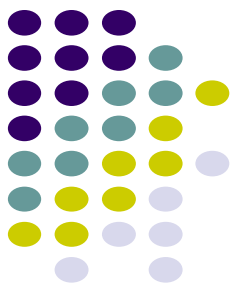
Instruções para a tomada de decisões.

- Estas sequências de instruções sem desvios (exceto, possivelmente, no final) e sem destinos de desvio ou rótulos de desvio (exceto, possivelmente, no início) são conhecidas como ***blocos básicos***.
- Blocos básicos são muito importante e constituem uma das etapas do projeto de compiladores, basicamente, através deles, podemos realizar algumas otimizações no programa.



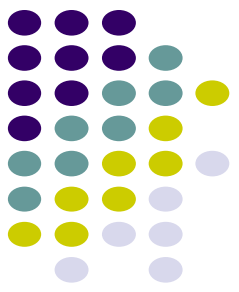
Instruções para a tomada de decisões.

- As instruções slt e slti
 - Embora o teste de igualdade e desigualdade seja bastante popular, precisamos também de um outro tipo de comparação.
 - A instrução slt (*set on less than*) é usada quando desejamos verificar se o valor armazenado em um registrador é menor que o valor armazenado em um outro registrador.
 - A instrução slti é usada quando desejamos verificar se o valor armazenado em um registrador é menor que o valor de uma constante literal.
 - Um terceiro registrador recebe 1 quando o primeiro valor for menor que o segundo



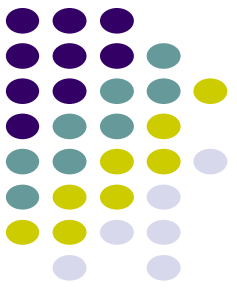
Instruções para a tomada de decisões.

- Sintaxe de uso
 - `slt $t1, $r1, $r2`
 - Basicamente, se o valor em `$r1` for menor que o valor em `$r2`, `$t1` recebe o valor 1. Caso contrário, `$t1` recebe o valor 0.
 - `slti $t1, $r1, constante`
 - Basicamente, se o valor em `$r1` for menor que o valor da constante literal, `$t1` recebe o valor 1. Caso contrário, `$t1` recebe o valor 0.
- E se quisermos fazer algo do tipo se $i > j$ faça, tem como?
- Senão tiver como fazer, porque o MIPS é assim?



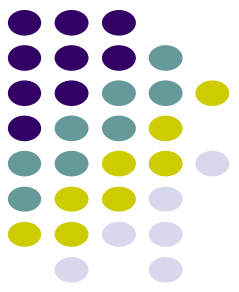
Instruções para a tomada de decisões.

- Realmente não temos como fazer isso, mas há uma razão bastante lógica.
- Se o MIPS tivesse uma instrução que já desempenhasse ambos os papéis ele estaria ferindo sua restrição de projeto (no qual, o processador seria dotado de apenas instruções simples).
- Logo é preferível quebrar esta instrução mais complexas em duas mais simples e, caso tenhamos necessidade de reproduzirmos um $\text{se } i < 4$ então, utilizamos as instruções apresentadas anteriormente.



Instruções para a tomada de decisões.

- O registrador \$zero
 - No MIPS temos um registrador especial que sempre armazena o valor 0.
 - O registrador \$zero em conjunto com slt, slti, beq, bne criam todas as condições relativas: igual, diferente, menor que, maior que, menor ou igual e maior ou igual.



Instruções para a tomada de decisões.

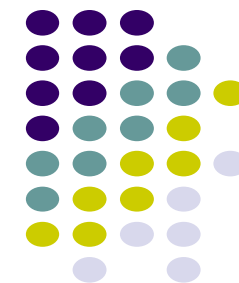
- Instruções Case/Switch
 - O modo mais simples de implementá-las é através de uma cadeia de if-then-else.
 - Outra forma de implementá-las é através de uma **tabela de endereços de desvio**.
 - Para apoiar tais situações, o processador MIPS possui a instrução de **desvio incondicional** jr (jump register) que pula para o endereço armazenado pelo registrador.
 - Sintaxe:
 - jr \$r1

Operandos MIPS

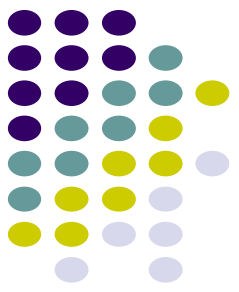


Nome	Exemplo	Comentário
32 registradores	\$s0, \$s1, ..., \$s7 \$t0, \$t1, ..., \$t7	Locais rápidos para dados. No MIPS, os dados precisam estar em registradores para a realização de operações aritméticas. Os registradores \$s0-\$s7 são mapeados para 16-23; \$t0-\$t7 são mapeados para 8-15. O registrador \$zero sempre é igual a 0.
2 ³⁰ words na memória	Memória[0], Memória[4], ... Memória[4294967292]	Acessadas apenas por instruções de transferência de dados no MIPS. O MIPS utiliza endereços em bytes, de modo que os endereços em words sequenciais diferem em 4 vezes. A memória contém estruturas de dados, arrays e spilled registers.

Assembly do MIPS

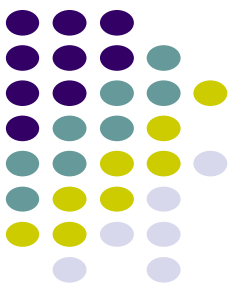


Categoria	Instrução	Exemplo	Significado	Comentário
Aritmética	Add	add \$s1, \$s2, \$s3	$\$s1 = \$s2 + \$s3$	3 operandos; dados registradores
	Subtract	sub \$s1, \$s2, \$s3	$\$s1 = \$s2 - \$s3$	3 operandos; dados registradores
	Add Immediate	addi \$s1, \$s2, 100	$\$s1 = \$s2 + 100$	Usada para somar constantes
Lógica	And	and \$s1, \$s2, \$s3	$\$s1 = \$s2 \& \$s3$	3 operandos em reg; AND bit a bit
	Or	or \$s1, \$s2, \$s3	$\$s1 = \$s2 \mid \$s3$	3 operandos em reg; OR bit a bit
	Nor	nor \$s1, \$s2, \$s3	$\$s1 = \sim(\$s2 \mid \$s3)$	3 operandos em reg; NOR bit a bit
	And Immediate	andi \$s1, \$s2, 100	$\$s1 = \$s2 \& 100$	AND bit a bit entre reg. e constante
	Or Immediate	ori \$s1, \$s2, 100	$\$s1 = \$s2 \mid 100$	OR bit a bit entre reg. e constante
	Shift left logical	sll \$s1, \$s2, 10	$\$s1 = \$s2 \ll 10$	Deslocamento à esquerda por const.
	Shift right logical	srl \$s1, \$s2, 10	$\$s1 = \$s2 \gg 10$	Deslocamento à direita por const.
Transferência de dados	Load word	lw \$s1, 100(\$s2)	$\$s1 = \text{Mem}[\$s2 + 100]$	Dados da mem. para o registrador
	Store Word	sw \$s1, 100(\$s2)	$\text{Mem}[\$s2 + 100] = \$s1$	Dados do registrador para a mem.



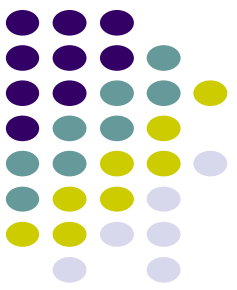
Assembly do MIPS

Categoria	Instrução	Exemplo	Significado	Comentário
Desvio Condicional	Branch on equal	beq \$s1, \$s2, L	If(\$s1 == \$s2) go to L	Testa igualdade e desvia
	Branch on not equal	bne \$s1, \$s2, L	If(\$s1 != \$s2) go to L	Testa desigualdade e desvia
	Set on less than	slt \$s1, \$s2, \$s3	If(\$s2 < \$s3) \$s1 = 1; Else \$s1 = 0	Compara menor que
	Set on less than immediate	slti \$s1, \$s2, 100	If(\$s2 < 100) \$s1 = 1; Else \$s1 = 0	Compara menor que imediato
Desvio incondicional	Jump	j L	go to L	Desvia para endereço de destino
	Jump register	jr \$s1	go to [\$s1]	Desvia para o end. no registrador



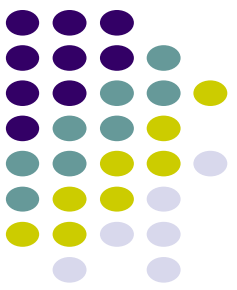
Questões

- Escrever um programa em assembly e testar no MARS.
 - Considere duas variáveis A e B inicializadas
 - Leia as 2 variáveis
 - Teste se A é maior que B
 - Se sim, imprima “O valor A é maior que B” (onde A e B são os valores das variáveis)
 - Caso contrário, “O valor A é menor ou igual a B” (onde A e B são os valores das variáveis)



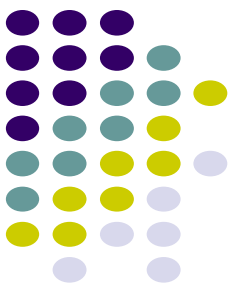
Questões

- Escrever um programa em assembly com 4 variáveis (n1, n2, n3 e n4) e teste no MARS.
 - Leia as 3 primeiras variáveis
 - Faça um somatório delas
 - Teste se o valor é maior ou igual a 21
 - Se for, imprima “O valor X atingiu o esperado com 3 valores” (onde X é o seu resultado)
 - Caso contrário, leia a 4ª. variável e some ao resultado anterior e faça um novo teste:
 - Teste se o somatório é maior ou igual a 24
 - Se for imprima “O valor X atingiu a meta com 4 valores”
 - Senão imprima “Não foi dessa vez. O valor X está abaixo do esperado”



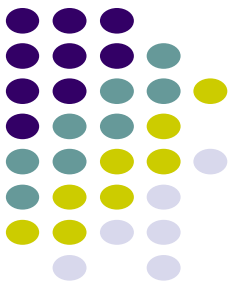
Questões

- A linguagem C possui muitas instruções para decisões e loops, enquanto MIPS possui poucas. Quais dos seguintes itens explicam ou não explicam esse desequilíbrio? Por quê?
 1. Mais instruções de decisão tornam o código mais fácil de ler e entender
 2. Menos instruções de decisão simplificam a tarefa da camada inferior responsável pela execução.
 3. Mais instruções de decisão significam menos linhas de código, o que geralmente reduz o tempo de codificação.
 4. Mais instruções de decisão significam menos linhas de código, o que geralmente resulta na execução de menos operações.



Questões

- Por que a linguagem C oferece dois conjuntos de operadores para AND (& e &&) e dois conjuntos de operadores OR (| e ||), enquanto MIPS não faz isso?
 1. As operações lógicas AND e OR implementam & e |, enquanto os desvios condicionais implementam && e ||.
 2. A afirmativa anterior é o contrário: && e || correspondem a operações lógicas, enquanto & e | são mapeadas para desvios condicionais.
 3. Elas são redundantes e significam a mesma coisa: && e || são simplesmente herdados da linguagem B, a antecessora do C.



Referências

- PATTERSON, D. A. ; HENNESSY, J.L. Organização e projeto de computadores – a interface hardware software. 3. ed. Editora Campus, 2005.
- WANDERLEY NETTO, Bráulio. **Arquitetura de Computadores**: A visão do software. Natal: Editora do CEFET-RN, 2005
- Notas de aula do Prof. André Luis Meneses Silva