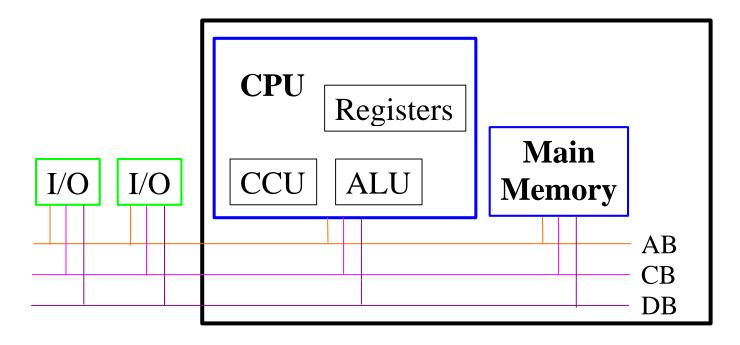
2. Strojový jazyk, jazyk symbolických instrukcí, asembler.

## Zjednodušené blokové schéma počítače



CPU Central Processing Unit (procesor)

ALU Arithmetic and Logic Unit

CCU Central Control Unit (řadič)

I/O Input/Output Unit

AB, CB, DB Address Bus, Control Bus, Data Bus

## Významné registry

Accumulator (A) Střádač

Instruction register (IR) Instrukční registr

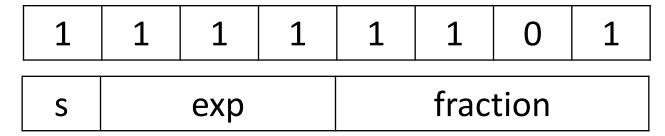
Instruction pointer register (IP) Registr ukazatele instrukcí

Hlavní paměť (Main Memory) je většinou organizována po slabikách, tj. slabika je její nejmenší adresovatelnou jednotkou:

#### 1 B = byte (slabika - osm bitů)

zkratka		hodnota
kB	kilobyte	$10^3 = 1\ 000\ B$
KiB	kibibyte	$2^{10} = 1 024 B$
MB	megabyte	10 <sup>6</sup> = 1 000 000 B
MiB	mebibyte	$2^{20} = 1048576B$
GB	gigabyte	10 <sup>9</sup> = 1 000 000 000 B
GiB	gibibyte	2 <sup>30</sup> = 1 073 741 824 B
ТВ	terabyte	10 <sup>12</sup> = 1 000 000 000 000 B
TiB	tebibyte	2 <sup>40</sup> = 1 099 511 627 776 B

#### Různý význam obsahu paměti:



- 1. Celé číslo bez znaménka ... 253
- 2. Celé číslo se znaménkem ... -3
- 3. Znak ASCII (čeština) ...
- 4. Desetinné číslo bez znaménka, například (podle polohy řádové tečky uvnitř zprava: 126.5, 63.25, 31.625, atd.
- 5. Desetinné číslo se znaménkem, například (podle polohy řádové tečky uvnitř zprava): -1.5, -0.75, -0.375, atd.
- 6. Reálné číslo, například  $-1^{s}2^{exp-4}f_{3}f_{2}f_{1}f_{0}: -1^{1}*2^{3}*1.625 = -13.0$
- 7. Instrukce

#### Instrukce

- Instrukce jsou příkazy pro procesor, které bezprostředně řídí jeho činnost. Každá instrukce obsahuje operační kód a může obsahovat i adresy operandů, nebo přímo operandy.
- Operační kód jednoznačně určuje operaci a jeho součástí mohou být i adresy registrů, se kterými instrukce pracuje.
- Přes rozdíly v instrukčních souborech různých procesorů lze vysledovat několik základních typů instrukcí:
  - instrukce přenosové
  - instrukce aritmetické
  - instrukce logické
  - instrukce posuvů a rotací
  - instrukce skokové
  - instrukce řetězové
  - instrukce řídící

# **Činnost počítače**

- 1. Do instrukčního registru se uloží obsah paměťového místa, které je adresováno registrem ukazatele instrukcí.
- Nastaví se nový obsah registru ukazatele instrukcí (ukazuje na následující instrukci).
- Obsah instrukčního registru je dekódován, t.j. určí se požadovaná operace a adresy příslušných operandů.
- 4. Provede se určená operace (u instrukcí skokových se nastaví nový obsah registru ukazatele instrukcí).
- 5. Pokud nebyla provedená instrukce pokynem k zastavení procesoru, pokračuje se znovu od bodu 1.

# Hypotetický počítač 1

# Hypotetický počítač 1 (8-bitový střádač, paměť 32 B)

bit	7	6	5	4	3	2	1	0
	operační kód			ā	adresa	a		

op. kód	symbolická instrukce	operace
000	NOP	prázdná operace
001	LOAD adr	uloží do střádače hodnotu z paměti (z adresy adr)
010	ADD adr	přičte k hodnotě ve střádači hodnotu z paměti (z adresy <i>adr</i> )
011	SAVE adr	uloží hodnotu ze střádače do paměti (na adresu <i>adr</i> )
100	NEG	změní znaménko hodnoty ve střádači
101	JMP adr	skočí na adresu <i>adr</i>
110	JN adr	skočí na adresu <i>adr</i> pokud je hodnota ve střádači záporná
111	HALT	zastaví výpočet

#### Příklad

Program ve strojovém kódu

adresa	obsah
-	
00101	00110110
00110	11001010
00111	00110111
01000	11010000
01001	10101101
01010	00110111
01011	11001101
01100	10110011
01101	10000000
01110	01010110
01111	11010011
10000	00110110
10001	01111000
10010	11100000
10011	00110111
10100	01111000
10101	11100000
10110	00111000
10111	11110101
11000	xxxxxxx

Nevýhody programování ve strojovém kódu:

- Programování je obtížná a nepřehledné.
- Program je prakticky nečitelný.
- Program je obtížně modifikovatelný.
- Program nemůže spolupracovat s jinými programy.

- Jazyk symbolických instrukcí (JSI) používá k programování symbolický zápis jednotlivých instrukcí.
- Programování v JSI je výrazně snadnější, program je (i když stále obtížně) čitelný a modifikovatelný a lze tvořit i spolupracující programy.
- Musíme mít k dispozici překladač JSI do strojového kódu (asembler), který ke své činnosti používá speciální pokyny (direktivy).

#### Direktivy pro náš hypotetický asembler:

ORG adr definice počáteční adresy programu

END adr označení konce programu a definice

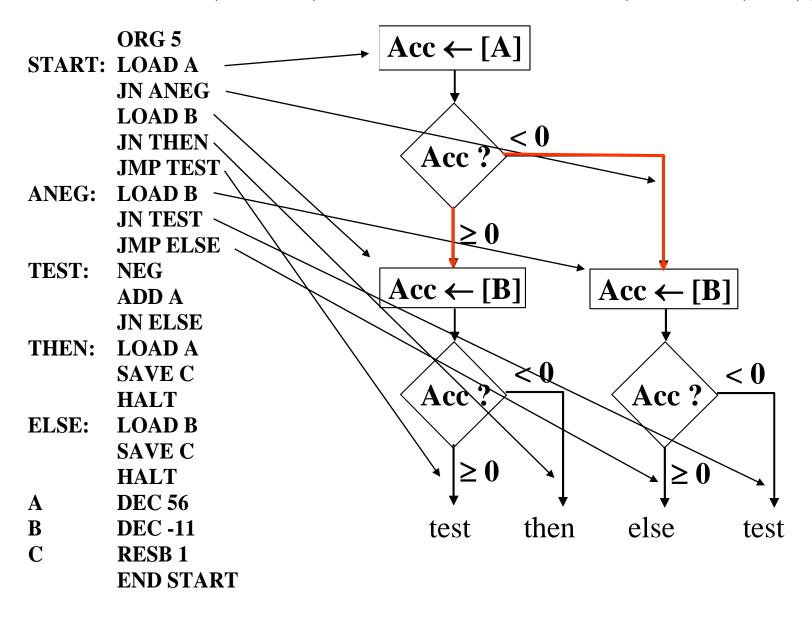
startovací adresy

DEC number definice dekadické konstanty

RESB n rezervace n slabik paměti

### Příklad

if 
$$(a >= b) c = a;$$
 else  $c = b;$   $(c = max(a,b))$ 



if 
$$(a >= b) c = a;$$
 else  $c = b;$   $(c = max(a,b))$ 

#### Překlad

ORG 5

START: LOAD A

**JN ANEG** 

LOAD B

JN THEN

**JMP TEST** 

ANEG: LOAD B

**JN TEST** 

JMP ELSE

TEST: NEG

ADD A

**JN ELSE** 

THEN: LOAD A

**SAVE C** 

**HALT** 

**ELSE:** LOAD B

SAVE C

**HALT** 

A DEC 56

B DEC -11

C RESB 1

**END START** 

#### strojový kód

adresa	obsah
00101	001?????

#### Problém:

Překladač nezná hodnotu reprezentovanou symbolem A a nemůže proto pokračovat v překladu !!!

#### Problém z předchozího snímku lze řešit dvěma způsoby:

- Program je napsán tak, aby každý symbol byl před svým použitím již definován (používá se velmi zřídka).
- Překlad probíhá ve dvou průchodech zdrojovým programem:
  - a) V prvním průchodu se vytváří tzv. tabulka symbolů, kterým se v průběhu překladu přiřazují hodnoty, které tyto symboly reprezentují.
  - b) Pokud je tabulka symbolů vytvořená v prvním průchodu jednoznačná (každému symbolu je přiřazena právě jediná hodnota) proběhne ve druhém průchodu vlastní překlad.

# Překlad – 1. průchod

		ORG 5
5	<b>START:</b>	LOAD A
6		JN ANEG
7		LOAD B
8		JN THEN
9		<b>JMP TEST</b>
10	<b>ANEG:</b>	LOAD B
11		JN TEST
12		JMP ELSE
13	<b>TEST:</b>	NEG
14		ADD A
<b>15</b>		JN ELSE
16	THEN:	LOAD A
<b>17</b>		SAVE C
18		HALT
19	<b>ELSE:</b>	LOAD B
20		SAVE C
21		HALT
22	$\mathbf{A}$	<b>DEC 56</b>
23	В	<b>DEC -11</b>
24	$\mathbf{C}$	RESB 1
		END START

#### tabulka symbolů

<u>symbol</u>	adresa
CTADT	00101
START	00101
Α	10110
ANEG	01010
В	10111
THEN	10000
TEST	01101
ELSE	10011
C	11000

## Překlad – 2. průchod

ORG	5

START: LOAD A

JN ANEG

LOAD B

JN THEN

JMP TEST

ANEG: LOAD B

JN TEST

JMP ELSE

TEST: NEG

ADD A

JN ELSE

THEN: LOAD A

SAVE C

HALT

ELSE: LOAD B

SAVE C

HALT

A DEC 56

B DEC -11

C RESB 1

**END START** 

#### instrukce

000 NOP 001 LOAD adr 010 ADD adr 011 SAVE adr 100 NEG 101 JMP adr 110 JN adrc 111 **HALT** 

#### tabulka symbolů

START 00101
A 10110
ANEG 01010
B 10111
THEN 10000
TEST 01101
ELSE 10011
C 11000

#### strojový kód

adresa	obsah
00101	00110110
00110	11001010
00111	00110111
01000	11010000
01001	10101101
01010	00110111
01011	11001101
01100	10110011
01101	10000000
01110	01010110
01111	11010011
10000	00110110
10001	01111000
10010	<b>111</b> 00000
10011	00110111
10100	01111000
10101	<b>111</b> 00000
10110	00111000
10111	11110101
11000	XXXXXXXX

## **Příklad** if (a>=b) c=a; else c=b; (c=max(a,b)) – jiná varianta

#### Symbolický program

ORG 0 DEC 56

B DEC -11

C RESB 1

Α

START: LOAD A

**JN ANEG** 

LOAD B

JN THEN
JMP TEST

ANEG: LOAD B

**JN TEST** 

JMP ELSE

TEST: NEG

ADD A

**JN ELSE** 

THEN: LOAD A

**JMP CONT** 

ELSE: LOAD B

CONT: SAVE C

**HALT** 

**END START** 

#### Tabulka symbolů

symbol	adresa
Α	00000
ANEG	01000
В	00001
C	00010
ELSE	10000
CONT	10001
START	00011
TEST	01011
THEN	01110

## **Příklad** if (a>=b) c=a; else c=b; (c=max(a,b)) – jiná varianta

symbolický program

ODC O

	OKG U
Α	<b>DEC 56</b>
В	<b>DEC</b> –11
С	RESB 1
START:	LOAD A
	IN ANEG

JMP TEST

ANEG: LOAD B
JN TEST

JMP ELSE

LOAD B

**JN THEN** 

TEST: NEG

ADD A

**JN ELSE** 

THEN: LOAD A

**JMP CONT** 

ELSE: LOAD B CONT: SAVE C

HALT

**END START** 

instrukce

000	NOP
001	LOAD adr
010	ADD adr
011	<b>SAVE adr</b>
100	NEG
101	JMP adr
110	JN adrc
111	HALT

tabulka symbolů			
START	00011		
Α	00000		
ANEG	01000		
В	00001		
THEN	01110		
TEST	01101		
ELSE	10000		
С	00011		

strojový	kód
adresa	obsah

00000	00111000
00001	11110101
00010	XXXXXXX
00011	00100000
00100	11001000
00101	00100001
00110	11001110
00111	10101011
01000	00100001
01001	11001011
01010	10110000
01011	10000000
01100	01000000
01101	11010000
01110	00100000
01111	10110001
10000	00100001
10001	01100010
10010	11100000

# Hypotetický počítač 2

## Hypotetický počítač (4 registry: R0, R1, R2 a SP, paměť 256 B).

Slabikové instrukce:

bit	7	6	5	4	3	2	1	0
	operační kód			reg	1/-	reg	2/-	

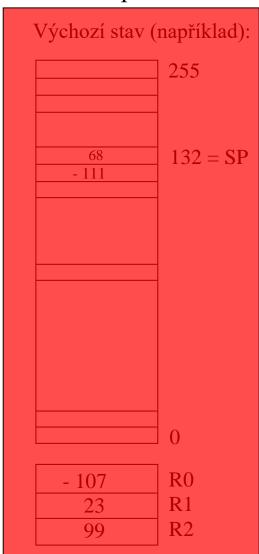
op. kód	symbolická instrukce	operace
0000	NOP	prázdná operace
0001	MOV reg1, reg2	přenese do registru <i>reg1</i> hodnotu z registru <i>reg2</i>
0010	MOV [reg1],reg2	přenese do slabiky paměti, jejíž adresa je v registru <i>reg1</i> , hodnotu z registru <i>reg2</i>
0011	MOV reg1,[reg2]	přenese hodnotu ze slabiky paměti, jejíž adresa je v registru <i>reg2</i> , do registru <i>reg1</i>
0100	CMP reg1,reg2	porovná hodnoty v registrech <i>reg1</i> a <i>reg2</i> a nastaví příznaky <i>CF</i> , <i>OF</i>
0101	PUSH reg1	uloží obsah registru $reg$ na zásobníku: SP = SP-1, [SP] = reg
0110	POP reg1	uloží obsah vrcholu zásobníku do registru $reg$ : reg = [SP], SP = SP+1
0111	HALT	zastaví výpočet

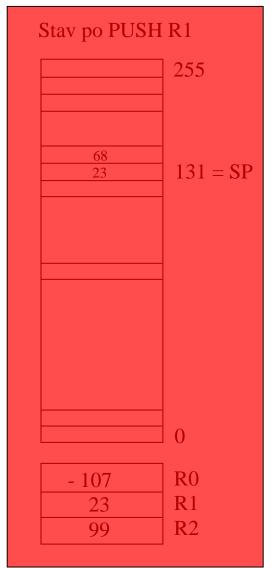
### Dvouslabikové instrukce:

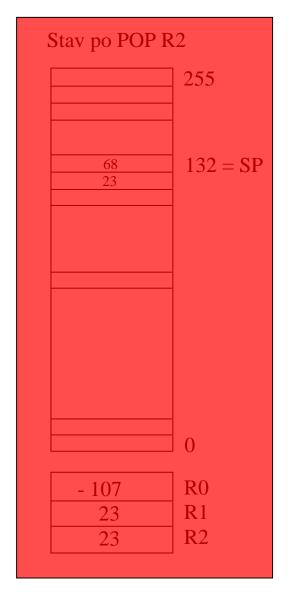
bit	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0
	ор	erač	ní k	ód	reg	1/-	reg	2/-		a	dres	a ad	lr/čí	slo	n	

op. kód	symbolická instrukce	operace
1000	MOV reg1,[adr]	přenese do registru $reg$ operand ze slabiky paměti, jejíž adresa je $adr$
1001	MOV reg1,adr	přenese do registru $reg$ adresu $adr$
1010	MOV reg1,n	přenese do registru $reg$ číslo $n$
1011	CALL adr	skočí do procedury začínající na adrese $adr$ : SP = SP-1, [SP] = IP, IP = adr
1100	RET n	vrátí řízení volajícímu programu (návrat z procedury) a odstraní $n$ slabik ze zásobníku: IP = [SP], SP = SP + n + 1
1101	JMP adr	skočí na adresu <i>adr</i>
1110	JG adr	skočí na adresu <i>adr</i> , pokud při předchozím porovnání instrukcí <i>CMP</i> byl první operand větší než druhý (čísla se znaménky!!)
1111	MOV reg1,[reg2+n]	přenese do registru $reg1$ operand ze slabiky paměti, jejíž adresa je dána součtem obsahu registru $reg2$ a čísla $n$

#### Ukázka práce se zásobníkem:







#### Direktivy

ORG adr definice první adresy programu

END adr označení konce programu a definice

startovací adresy

DEC number definice dekadické konstanty

RESB n rezervace n slabik paměti

## **Příklad** e = max(a,b,c,d)

```
...

POM1 = max(A,B)

POM2 = max(POM1,C)

E = max(POM2,D)

...
```

```
MOV R1,[r] ; p = max(r,q)

MOV R2,[q]

MOV R0,p

CMP R1,R2

JG VETSI_r

MOV [R0],R2

JMP DALE

VETSI_r:

MOV [R0],R1

DALE:
```

## a) Řešení pomocí opakující se posloupnosti instrukcí:

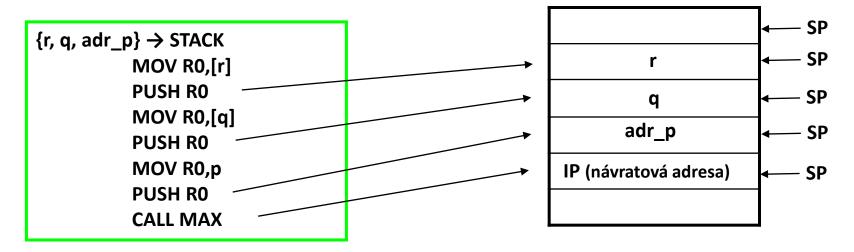
adresa <u>paměti</u>	symbolická instrukce nebo direktiva		poznámka .
00 01	A B	ORG 0 DEC 56 DEC -11	; definice konstant
02	C D	DEC 21	
03 04	E	DEC 13 RESB 1	
05	POM1	RESB 1	
06	POM2	RESB 1	
07	START:		; start výpočtu
		MOV R1,[A]	; porovnání čísel A a B
09		MOV R2,[B]	
<b>OB</b>		MOV R0,POM1	
<b>0</b> D		CMP R1,R2	
<b>0E</b>		JG VETSI_R1a	
10		MOV [R0],R2	
11		JMP DALE_a	
13	VETSI_R1a	a:	
		MOV [R0],R1	
14	DALE_a:		; větší z čísel do POM1

a) POR adresa paměti	•	prikladu ká instrukce direktiva	poznámka
		MOV R1,[POM1]	; porovnání čísel POM1 a C
16		MOV R2,[C]	
18		MOV R0,POM2	
<b>1A</b>		CMP R1,R2	
1B		JG VETSI_R1b	
1D		MOV [R0],R2	
1E		JMP DALE_b	
20	VETSI_R1	b:	
		MOV [R0],R1	
21	DALE_b:		; větší z čísel do POM2
		MOV R1,[POM2]	; porovnání čísel POM2 a D
23		MOV R2,[D]	
25		MOV RO,E	
27		CMP R1,R2	
28		JG VETSI_R1c	
<b>2</b> A		MOV [R0],R2	
<b>2B</b>		JMP DALE_c	
<b>2</b> D	VETSI_R1	c:	
		MOV [R0],R1	
<b>2E</b>	DALE_c:		; větší z čísel do E
`		HALT	
		END START	; START $\rightarrow$ IP

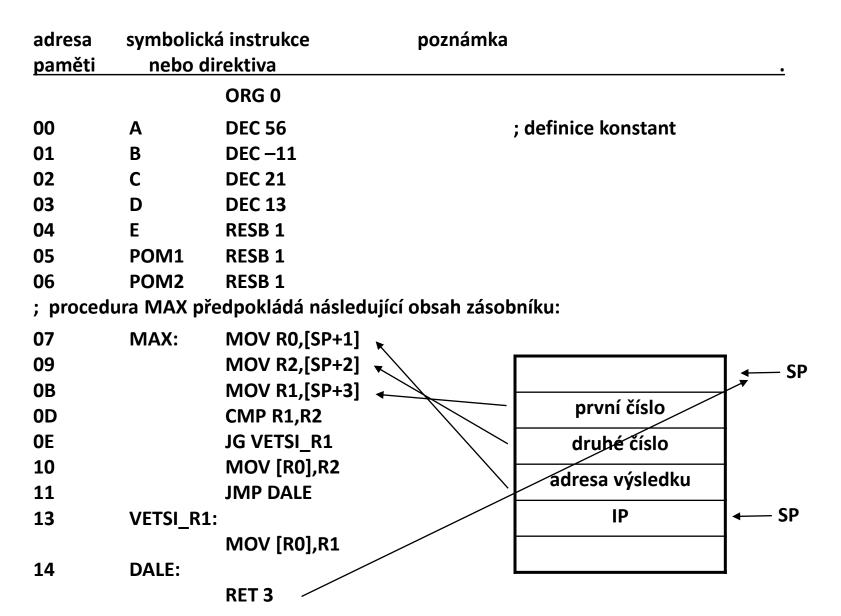
#### b) Řešení pomocí funkce:

...
{A, B, adrPOM1} → STACK
CALL MAX
{C, POM1, adrPOM2} → STACK
CALL MAX
PUSH {D, POM2, adrE} → STACK
CALL MAX

•••



#### b) Pokračování příkladu:

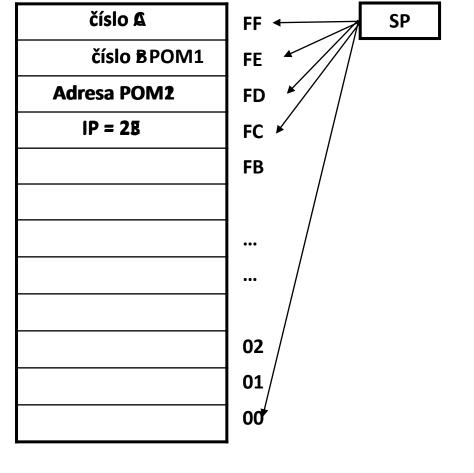


#### b) Pokračování příkladu

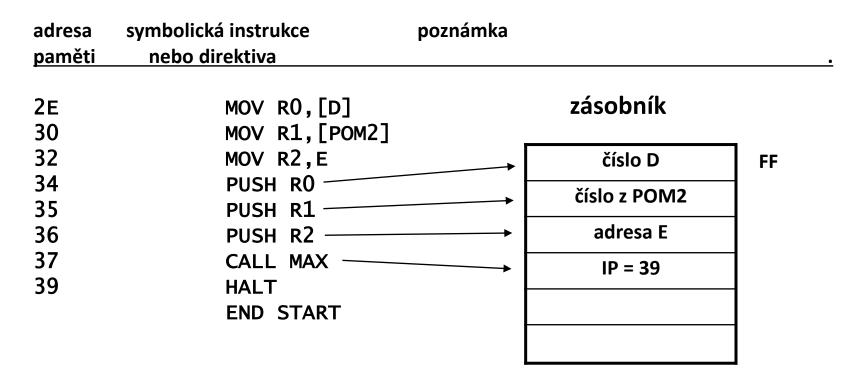
adresa symbolická instrukce poznámka <u>paměti nebo</u> direktiva .

16 **START:** MOV SP,0 **MOV R0,[A]** 18 **1A PUSH RO 1B MOV R0,[B] PUSH RO 1D** MOV R0,POM1 **1E** 20 **PUSH RO CALL MAX** 21 **MOV R0,[C]** 23 25 **PUSH RO** 26 MOV R0,[POM1] 28 **PUSH RO** 29 **MOV R0, POM2 2B PUSH RO 2C CALL MAX** 

#### zásobník



#### b) Pokračování příkladu



b) Řešení pomocí procedury, kdyby existovaly instrukce PUSH [adr]a PUSH adr:

```
START:
  PUSH [A]
  PUSH [B]
  PUSH POM1
  CALL MAX
  PUSH [C]
  PUSH [POM1]
  PUSH POM2
  CALL MAX
  PUSH [D]
  PUSH [POM2]
  PUSH E
  CALL MAX
  HALT
```

#### **Ekvivalent v jazyce C:**

```
pom1 = max(a, b);
pom2 = max(c, pom1);
e = max(d, pom2);
```

Program s procedurami je obvykle kratší, ale mírně pomalejší.

#### Nová direktiva

name MACRO par

• • •

**MEND** 

definice makra se jménem *name* (par - seznam formálních parametrů)

... tělo makra

označení konce definice makra

# c) Řešení pomocí makra:

```
symbolická instrukce
                                        poznámka
     nebo direktiva
         ORG 0
MAX
         MACRO P1,P2,P3
                                        ; počátek definice makra se jménem max
                                        ; definice lokálních návěští
         LOCAL VETSI_R1,DALE
         MOV R1,[P1]
         MOV R2,[P2]
         MOV RO,P3
         CMP R1,R2
         JG VETSI R1
         MOV [R0],R2
         JMP DALE
VETSI R1:
         MOV [R0],R1
DALE:
         MEND
                                        ; konec definice makra
Α
         DEC 56
                                        ; definice konstant
         DEC -11
         DEC 21
         DEC 13
         RESB 1
         RESB 1
POM1
        DECD 4
```

### c) Pokračování příkladu

START:	MAX A,B,POM1	;vlastní prograi	m		
	MAX C,POM1,P	OM2			
	MAX D,POM2,E				
	HALT				
	END START				
Překla	d výše uveder	ného programu	16		NAOV D2 [DON41]
00 A	DF	C 56	16		MOV R2,[POM1]
			18		MOV R0,POM2
01 B		C -11	<b>1A</b>		CMP R1,R2
02 C		C 21	<b>1B</b>		JG @003
03 D	DE	C 13	1D		MOV [R0],R2
04 E	RE	SB 1	1E		JMP @004
05 PC	OM1 RE	SB 1	20	@003:	MOV [R0],R1
06 PC	DM2 RE	SB 1	21	@004:	
07 S	ΓART: MO	V R1,[A]			<b>MOV R1,[D]</b>
09	MO	V R2,[B]	23		MOV R2,[POM2]
0B	MO	V RO, POM1	25		MOV RO,E
<b>0</b> D	CM	P R1,R2	27		CMP R1,R2
0E	JG	@001	28		JG @005
10	MO	V [RO],R2	<b>2A</b>		MOV [R0],R2
11	JM	P @002	<b>2</b> B		JMP @006
13 @0	001: MO	V [RO],R1	<b>2</b> D	@005:	MOV [R0],R1
14 @(	002:		<b>2E</b>	@006:	
	MO	V R1.[C]			HALT

# Reálný počítač – architektura Intel x86

## Některé registry, instrukce a příznaky

31		0
	EAX	
	EBX	
	ECX	
	EDX	
	ESP	
	EBP	
	ESI	
	EDI	
	str přízn EFLAGS	

_	-
symbolická instrukce	operace
MOV reg1, reg2	přenese do registru <i>reg1</i> hodnotu z registru <i>reg2</i>
MOV reg1, imm	přenese do registru reg1 konstantní hodnotu imm
ADD reg1,reg2	přičte k hodnotě v registru <i>reg1</i> hodnotu z registru <i>reg2</i> a výsledek uloží do <i>reg1</i> : reg1 = reg1 + reg2
ADD reg1, imm	přičte k hodnotě v registru <i>reg1</i> konstantní hodnotu imm a výsledek uloží do <i>reg1</i> : reg1 = reg1 + imm
SUB reg1,reg2	odečte od hodnoty v registru $reg1$ hodnotu z registru $reg2$ a výsledek uloží do $reg1$ : reg1 = reg1 - reg2
SUB reg1, imm	odečte od hodnoty v registru <i>reg1</i> konstantní hodnotu <i>imm</i> a výsledek uloží do <i>reg1</i> :  reg1 = reg1 - <i>imm</i>