



Universidad de Jaén
E.U.P. Linares



Dpto. Telecomunicaciones
Área de Ingeniería Telemática

Sebastián García Galán
Sgalan@ujaen.es

TEMA 3: NIVEL DE MÁQUINA CONVENCIONAL

3.1 SÍMPLEZ.

MODELO ESTRUCTURAL
MODELO FUNCIONAL
PROBLEMAS

3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ.

SUMA DE DOS NÚMEROS
CONSTRUCCIÓN DE BUCLES
AUTOMODIFICACIÓN DE PROGRAMAS
INTRODUCCIÓN AL USO DE SUBPROGRAMAS
INTRODUCCIÓN A LAS COMUNICACIONES CON EL EXTERIOR
PROBLEMAS

3.3 SÍMPLEZ+I4.

MODELO ESTRUCTURAL
MODELO FUNCIONAL
MODOS DE DIRECCIONAMIENTO
CONVENIOS SIMBÓLICOS
USO DEL REGISTRO DE ÍNDICE COMO CONTADOR
PUNTEROS E ÍNDICES
INTERRUPCIONES
PROBLEMAS

TEMA 3: NIVEL DE MÁQUINA CONVENCIONAL

3.4 DIRECCIONAMIENTO.

INTRODUCCIÓN

DIRECCIONAMIENTO DIRECTO

DIRECCIONAMIENTO INMEDIATO

DIRECCIONAMIENTO INDEXADO

DIRECCIONAMIENTO RELATIVO

 A PROGRAMA

 A PÁGINA

 A BASE

 A SEGMENTO

DIRECCIONAMIENTO BASADO EN R.P.G.

MODOS AUTOINCREMENTO Y AUTODECREMENTO

3.5 PILAS Y SUBPROGRAMAS.

MAQUINAS DE PILAS

SIMULACIÓN DE UNA PILA

USO DE UNA PILA PARA LOS SUBPROGRAMAS E INTERRUPCIONES

TEMA 3: NIVEL DE MÁQUINA CONVENCIONAL

3.6 REPERTORIOS DE INSTRUCCIONES.

MOVIMIENTO DE DATOS
ARITMÉTICAS LÓGICAS Y DE COMPARACIÓN
DE DESPLAZAMIENTOS
DE TRANSFERENCIA DE CONTROL
DE GOBIERNO

3.7 LENGUAJES ENSAMBLADORES.

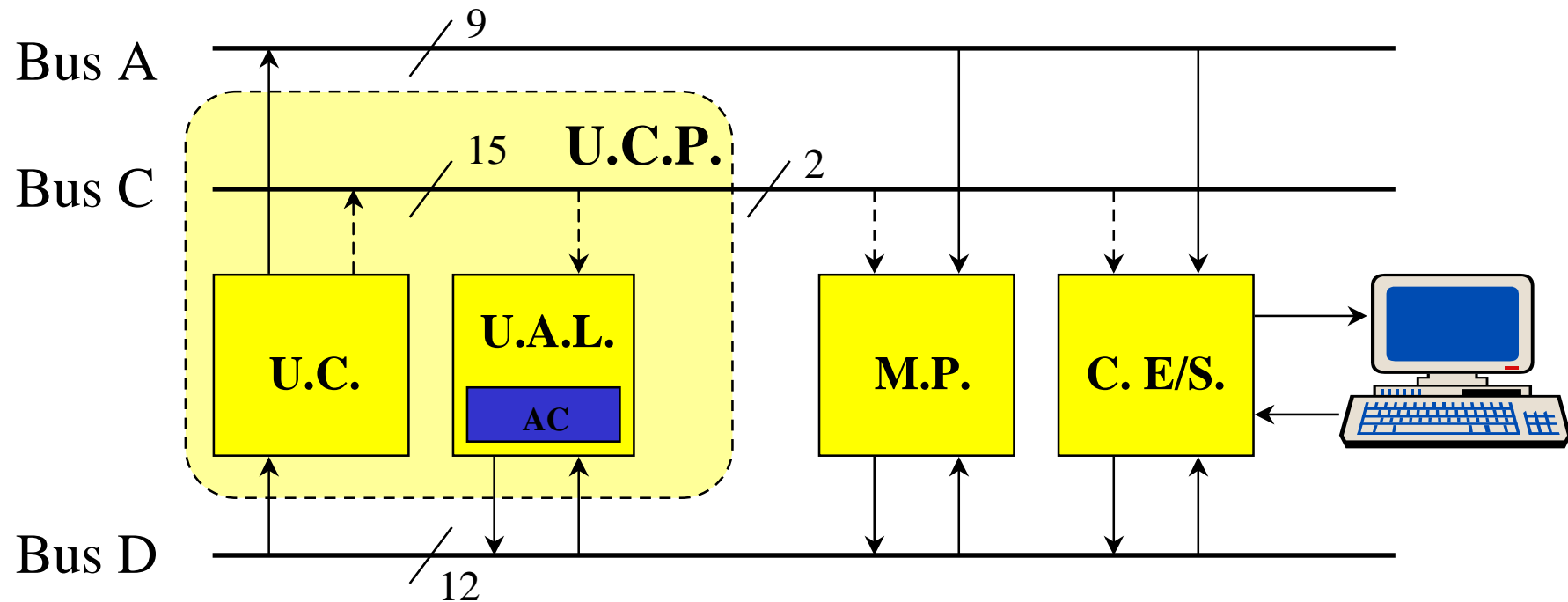
LENGUAJE IEEE 694

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN.

MODELO ESTRUCTURAL
MODELO FUNCIONAL
REPERTORIO DE INSTRUCCIONES
MODOS DE DIRECCIONAMIENTO
INTERRUPCIONES
ENSAMBLADOR DE ALGORÍTMIZ
PROGRAMACIÓN
COMUNICACIONES CON LOS PERIFÉRICOS
CONSULTA Y SERVICIO DE INTERRUPCIONES
CONSULTA Y GESTIÓN DE PRIORIDADES POR HARDWARE

3.1 SÍMPLEZ

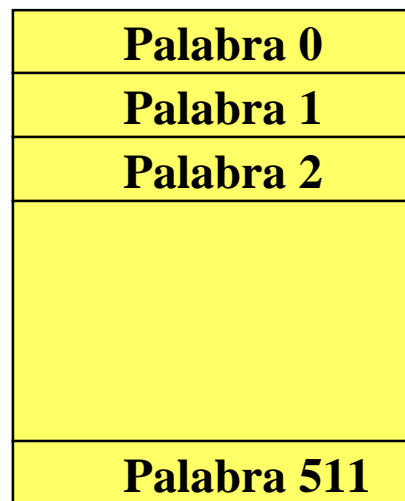
MODELO ESTRUCTURAL:



3.1 SÍMPLEZ

MODELO ESTRUCTURAL:

MEMORIA PRINCIPAL:



← 12 bits →

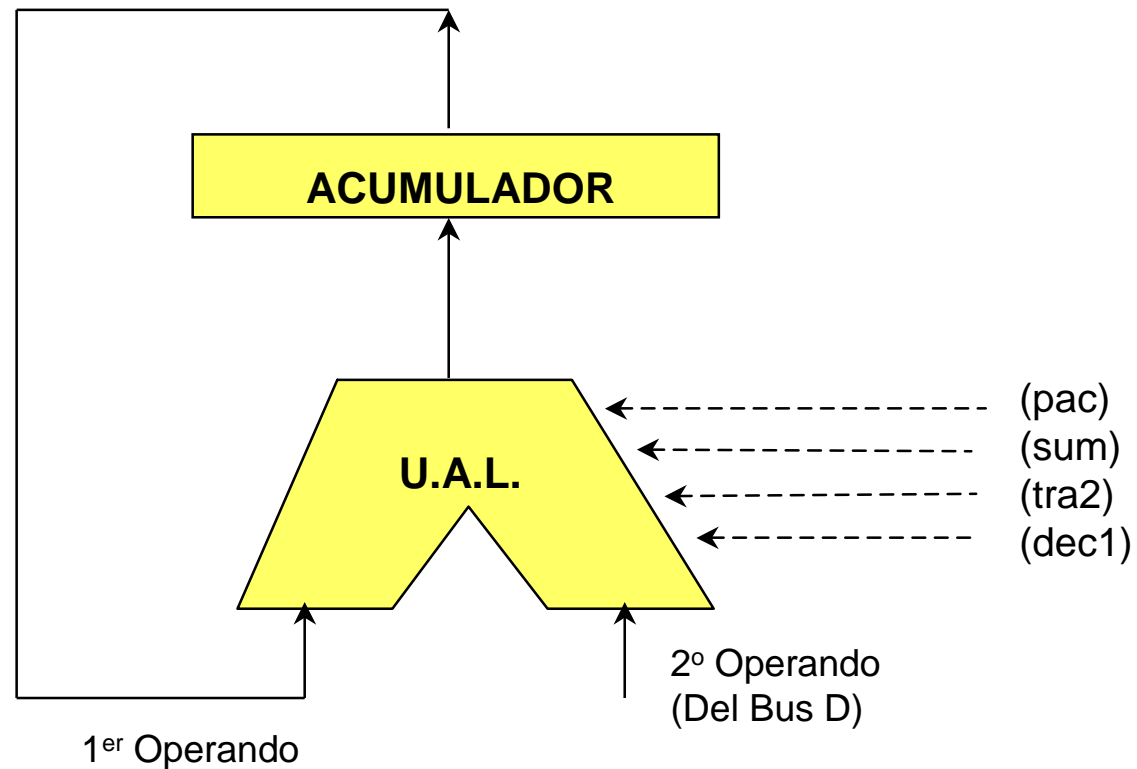
Longitud de palabra: N° de bits que se escriben o leen en una operación.

Capacidad: N° máximo de palabras que caben.

3.1 SÍMPLEZ

MODELO ESTRUCTURAL:

UNIDAD ARITMÉTICA Y LÓGICA:



3.1 SÍMPLEZ

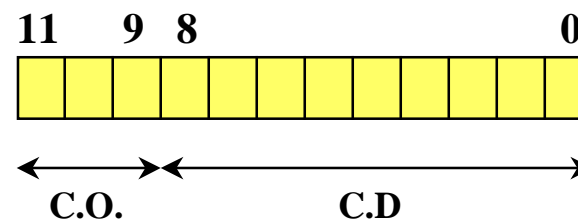
MODELO FUNCIONAL:

- **REPRESENTACIÓN DE LA INFORMACIÓN**

NÚMEROS (0-4095)

CARACTERES (ASCII)

INSTRUCCIONES



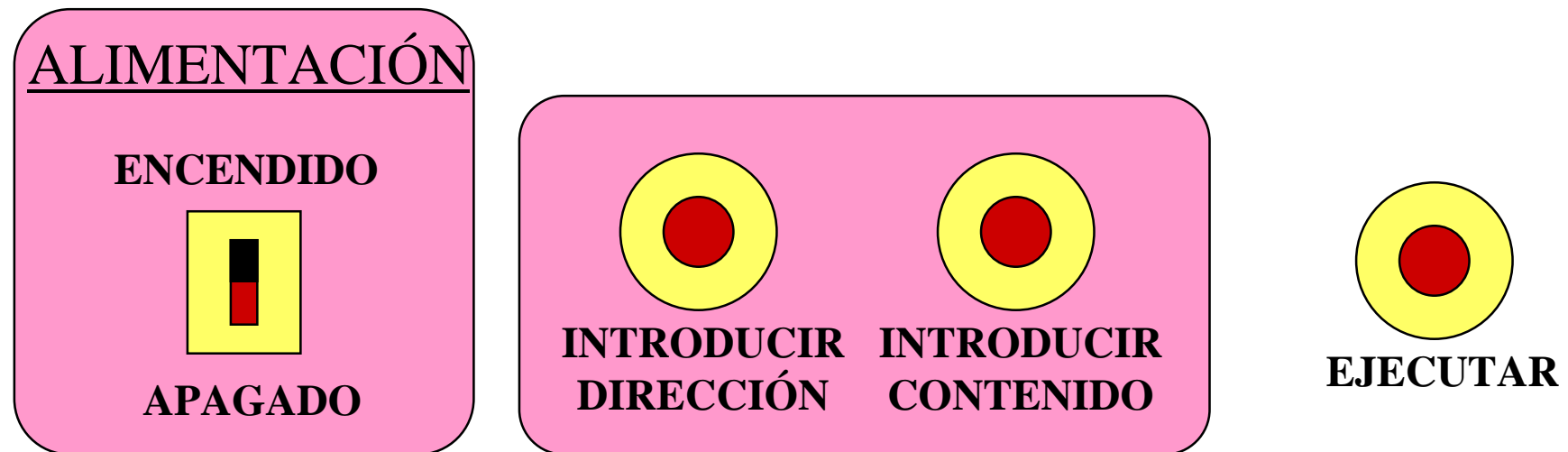
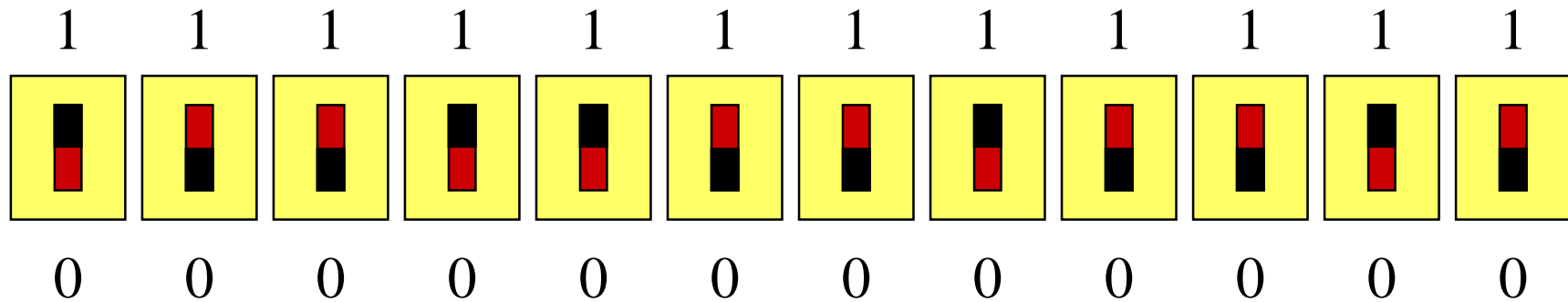
3.1 SÍMPLEZ

MODELO FUNCIONAL:

- REPERTORIO DE INSTRUCCIONES

<u>C.O. (Bin)</u>	<u>C.O. (Oct)</u>	<u>Nemónico</u>
000	0	ST
001	1	LD
010	2	ADD
011	3	BR
100	4	BZ
101	5	CLR
110	6	DEC
111	7	HALT

3.1 SÍMPLEZ



3.1 SÍMPLEZ

PROBLEMA:

En la memoria de Símplez se tiene el siguiente programa:

<u>Dirección</u>	<u>Contenido(Oct)</u>
0	3003
1	0001
2	0000
3	5000
4	2001
5	0002
6	7000

Si la U.C. empieza ejecutando la instrucción almacenada en la posición 0, averigüe que hace el programa, y escriba los contenidos de las direcciones 0 a 6 de la M.P. después de la ejecución.

3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

PROGRAMA 1: SUMA DE DOS NÚMEROS

Sumar los contenidos de las palabras de direcciones 10 y 11 y llevar el resultado a la posición 12.

<u>Dirección M.P. (Dec)</u>	<u>Contenido (Oct)</u>	<u>Nemónico</u>
[0]	1012	LD /10
[1]	2013	ADD /11
[2]	0014	ST /12
[3]	7000	HALT

3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

PROGRAMA 2: CONSTRUCCIÓN DE BUCLES

Calcular la suma de los 10 primeros términos de la sucesión de Fibonacci:

$$t_0 = 0; \quad t_1 = 1; \quad t_n = t_{n-1} + t_{n-2}; \quad (n > 1)$$

La suma se calcula de la siguiente forma:

$$S_0 = 0; \quad S_n = t_n + S_{n-1}; \quad (n > 1)$$

3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

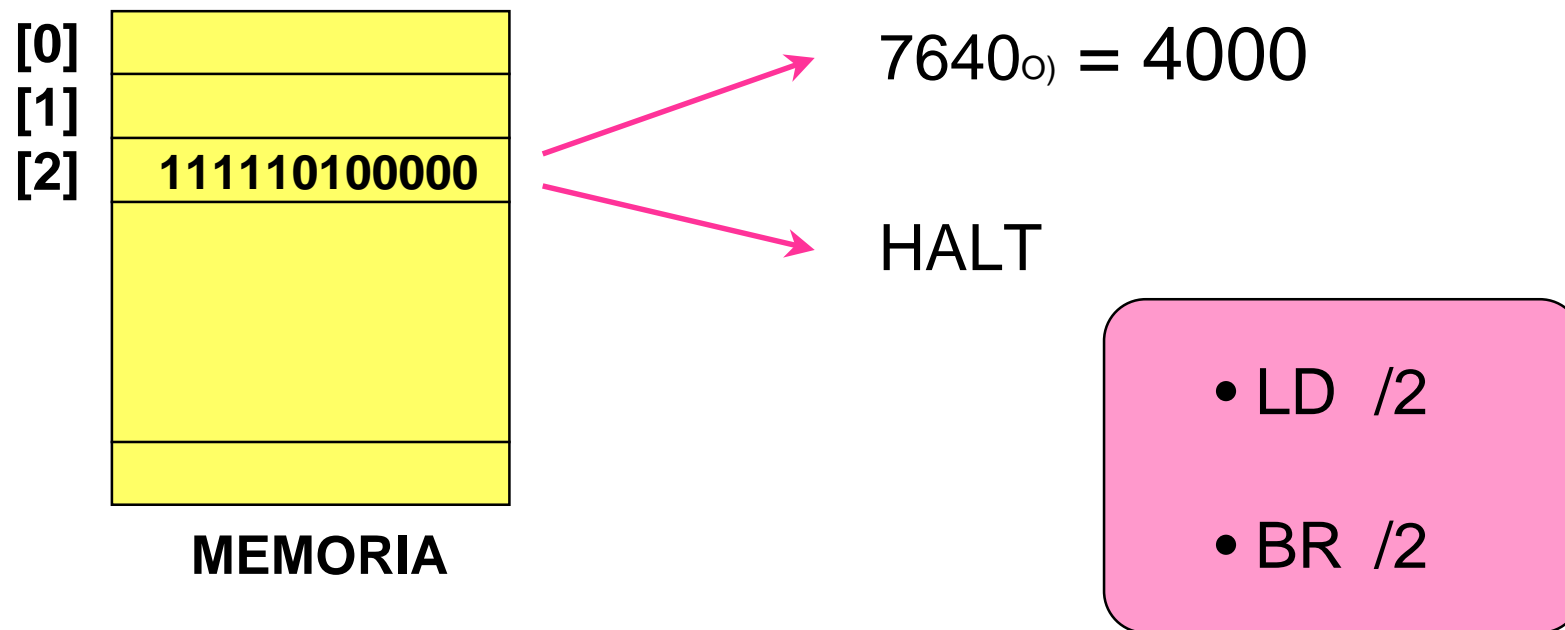
PROGRAMA 2: CONSTRUCCIÓN DE BUCLES

<u>Dir.</u>	<u>Cont.</u>	<u>Nemónico</u>	<u>Dir.</u>	<u>Cont.</u>	<u>Nemónico</u>
[0]	5000	CLR	[13]	0057	ST /47
[1]	0057	ST /47	[14]	1061	LD /49
[2]	1063	LD /51	[15]	0060	ST /48
[3]	0060	ST /48	[16]	1056	LD /46
[4]	0062	ST /50	[17]	6000	DEC
[5]	1064	LD /52	[18]	4025	BZ /21
[6]	0056	ST /46	[19]	0056	ST /46
[7]	1057	LD /47	[20]	3007	BR /7
[8]	2060	ADD /48	[21]	7000	HALT
[9]	0061	ST /49	-----		
[10]	2062	ADD /50	-----		
[11]	0062	ST /50	[51]	0001	
[12]	1060	LD /48	[52]	1000	

3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

PROGRAMA 3: AUTOMODIFICACIÓN DE PROGRAMAS

* Interpretación de los contenidos de memoria:



3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

PROGRAMA 3: AUTOMODIFICACIÓN DE PROGRAMAS

<u>Dir.</u>	<u>Cont.</u>	<u>Nemónico</u>
[0]	3002	BR /2
[1]	0001	
[2]	5000	CLR

[8]	1144	LD /100

[15]	1010	LD /8
[16]	2001	ADD /1
[17]	0010	ST /8

[25]	3010	BR /8

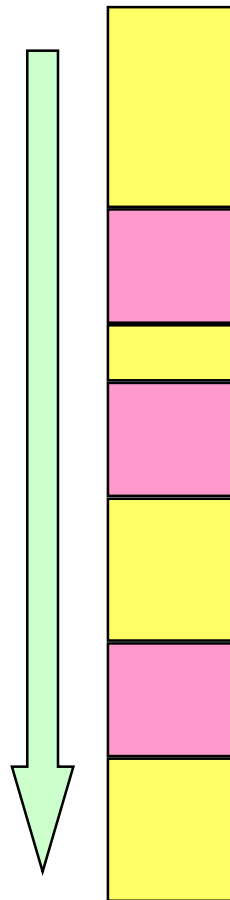
3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

PROGRAMAS PROPUESTOS:

- Sumar los números almacenados en las posiciones 50 - 149 dejando el resultado en la posición 150.
- Intercambiar los contenidos de memoria de las posiciones de memoria 100 - 149 y 200 - 249.

3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

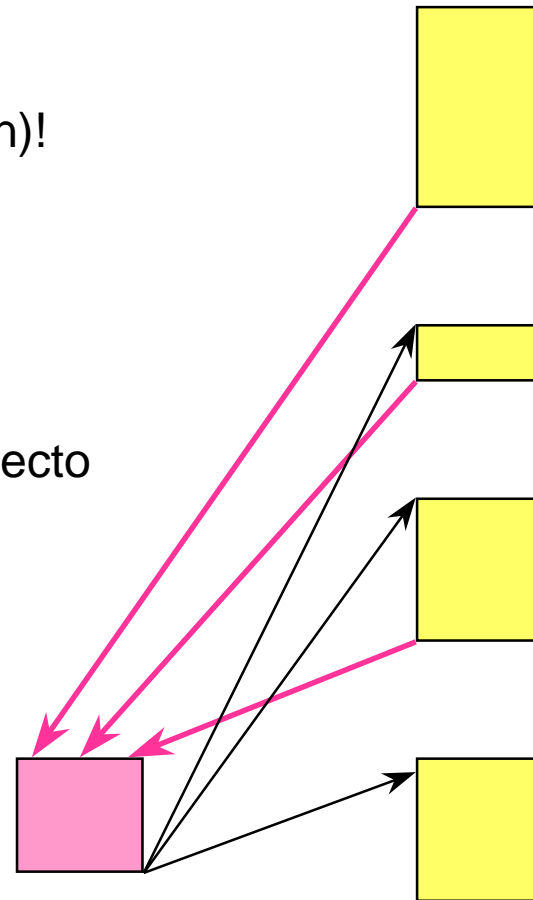
INTRODUCCIÓN AL USO DE SUBPROGRAMAS



$$\binom{m}{n} = \frac{m!}{n! (m-n)!}$$

PROBLEMAS

- Volver al lugar correcto
- Pasar los datos



3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

INTRODUCCIÓN AL USO DE SUBPROGRAMAS

	<u>Dir.</u>	<u>Cont.</u>	<u>Nemónico</u>
Programa para restar	[200]	3313	BR /203
	[201]	0000	
	[202]	0017	
	[203]	6000	DEC
	[204]	0311	ST /201
	[205]	1312	LD /202
	[206]	6000	DEC
	[207]	4323	BZ /211
	[208]	0312	ST /202
	[209]	1311	LD /201
	[210]	3313	BR /203
	[211]	1311	LD /201
	[212]	7000	HALT

3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

INTRODUCCIÓN AL USO DE SUBPROGRAMAS

Dir. Cont. Nemónico

```

-----
[4]      3000  BR   /0
[5]      0021  17
[6]      0033  27
-----
[10]     1063  LD   /51
[11]     0312  ST   /202
[12]     1004  LD   /4
[13]     2005  ADD  /5
[14]     0324  ST   /212
[15]     1062  LD   /50
[16]     3310  BR   /200
[17]     0064  ST   /52
-----

```

Dir. Cont. Nemónico

```

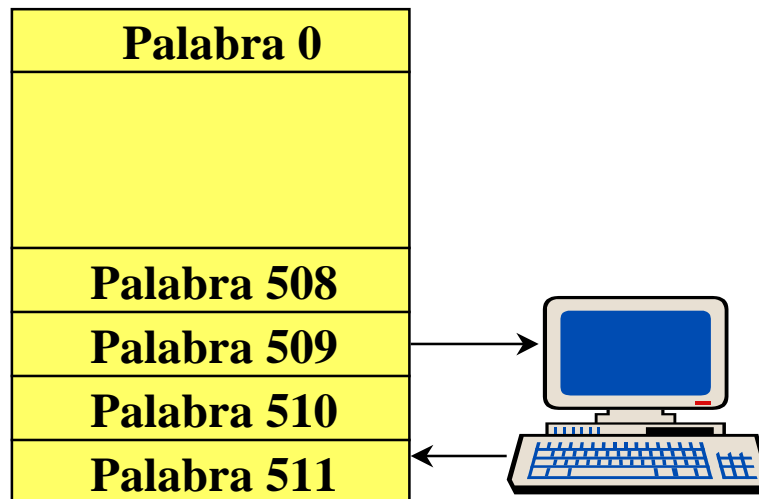
-----
[200]    3313  BR   /203
[201]    0000
[202]    0000
[203]    6000  DEC
[204]    0311  ST   /201
[205]    1312  LD   /202
[206]    6000  DEC
[207]    4323  BZ   /211
[208]    0312  ST   /202
[209]    1311  LD   /201
[210]    3313  BR   /203
[211]    1311  LD   /201
[212]    0000

```

3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

INTRODUCCIÓN A LAS COMUNICACIONES CON EL EXTERIOR

MEMORIA PRINCIPAL:



[d] LD /508
[d+1] BZ /d
[d+2] LD /dato
[d+3] ST /509

[d] LD /510
[d+1] BZ /d
[d+2] LD /511
[d+3] ST /dato

3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

INTRODUCCIÓN A LAS COMUNICACIONES CON EL EXTERIOR

Crítica a la espera activa:

El tiempo que tarda la UCP en ejecutar cada instrucción viene determinado por MP y no por la UCP, ya que la MP es más lenta.

Ciclo de memoria: tiempo que transcurre desde que se inicia un acceso a la MP hasta que puede iniciarse otro. En Símplez será de 200ns.

Tasa de transferencia de caracteres: 30 caracteres por segundo.

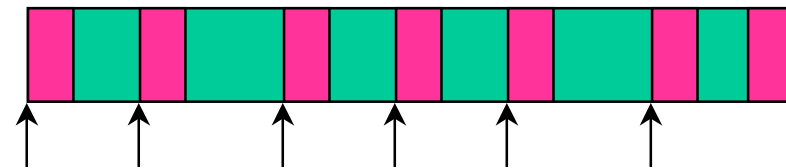
3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

INTRODUCCIÓN A LAS COMUNICACIONES CON EL EXTERIOR

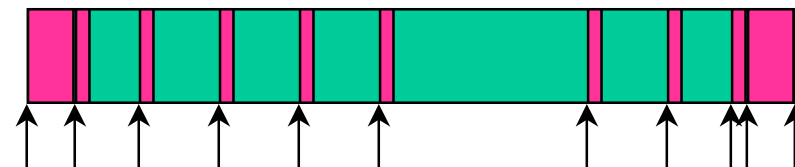
- Espera activa



- Interrupciones



- Acceso Directo a Memoria



3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

PROBLEMA:

Sea un ordenador de palabras de 9 bits. En el formato de instrucción, los tres primeros representan el código de operación, y los restantes la dirección.

El repertorio de instrucciones es el siguiente:

000: Parar
001: Poner a cero el acumulador
010: Almacenar el acumulador
011: Cargar el acumulador
100: Sumar al acumulador
101: Salto incondicional
110: Escribir por la unidad de salida
111: Leer un dato por la unidad de entrada

¿ Qué hace el siguiente programa ?

0:	111001000	4:	100001000
1:	111001001	5:	010001010
2:	011001001	6:	110001010
3:	100001000	7:	000000000

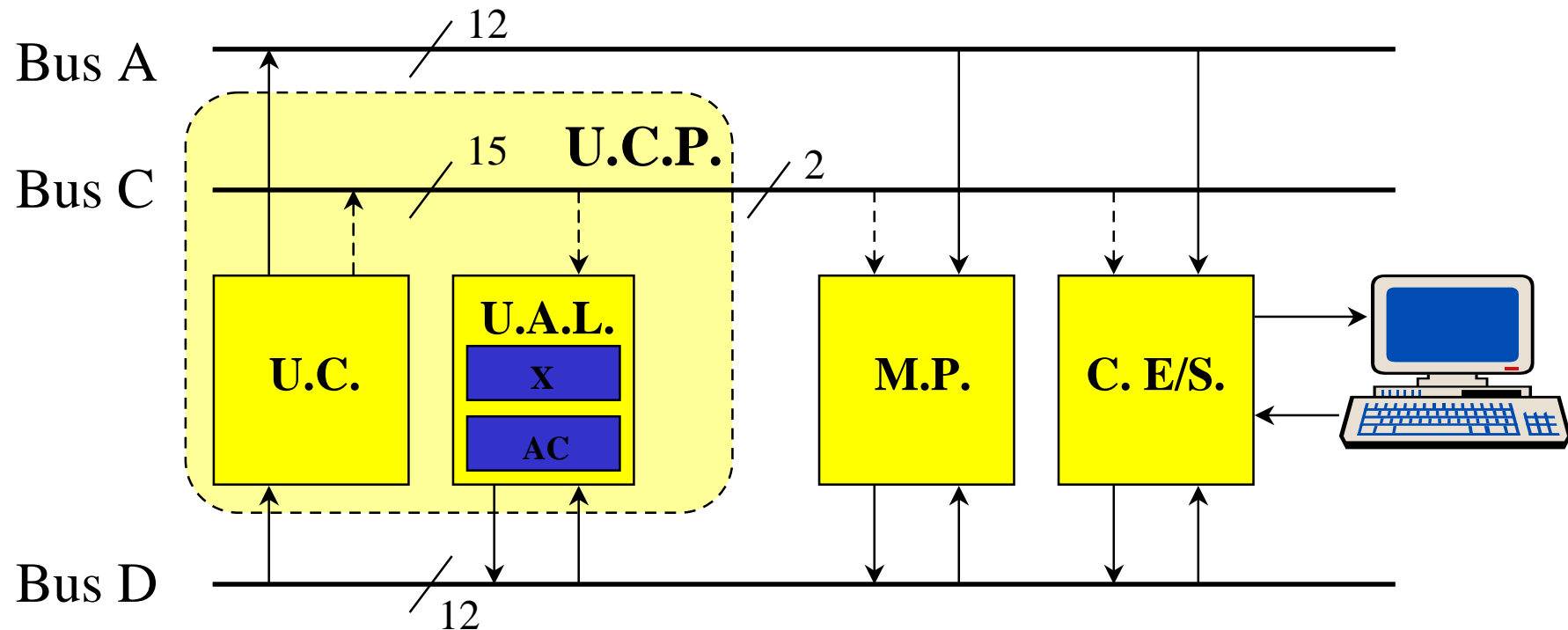
3.2 PROGRAMACIÓN DE SÍMPLEZ

PROBLEMA PROPUESTO:

Escribir un subprograma para escribir por la pantalla 80 caracteres. Se supondrá que el programa que lo llama ha colocado previamente esos 80 caracteres en otras tantas palabras de MP, las de direcciones comprendidas entre 10 y 89.

3.3 SÍMPLEZ+i4

MODELO ESTRUCTURAL:



3.3 SÍMPLEZ+i4

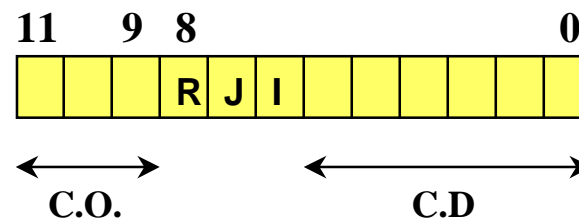
MODELO FUNCIONAL:

- REPRESENTACIÓN DE LA INFORMACIÓN

NÚMEROS (0-4095)

CARACTERES (ASCII)

INSTRUCCIONES



R: Registro.
J: Indexado.
I: Indirecto.

3.3 SÍMPLEZ+i4

MODELO FUNCIONAL:

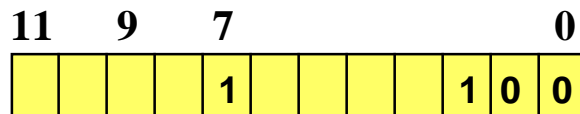
• REPERTORIO DE INSTRUCCIONES

	<u>C.O. (Bin)</u>	<u>C.O. (Oct)</u>	<u>Nemónico</u>
●	000	0	ST
●	001	1	LD
●	010	2	ADD
	011	3	BR
●	100	4	BZ
●	101	5	CLR
●	110	6	DEC
●	11100	7	HALT
	11101	7	EI
	11110	7	DI

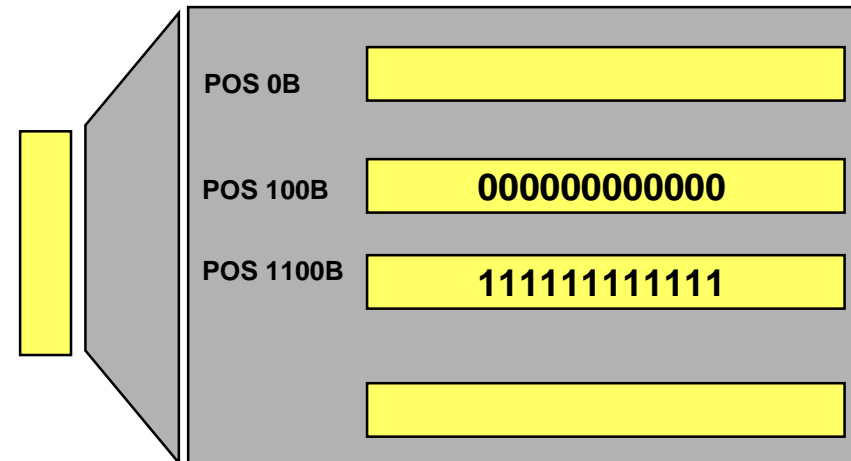
3.3 SÍMPLEZ+i4

MODOS DE DIRECCIONAMIENTO:

INSTRUCCIÓN:



REGISTRO X:



DIRECCIONAMIENTO DIRECTO:

DIR. EFEC. = 100B

OPERANDO = 000000000000B

DIRECCIONAMIENTO INDEXADO:

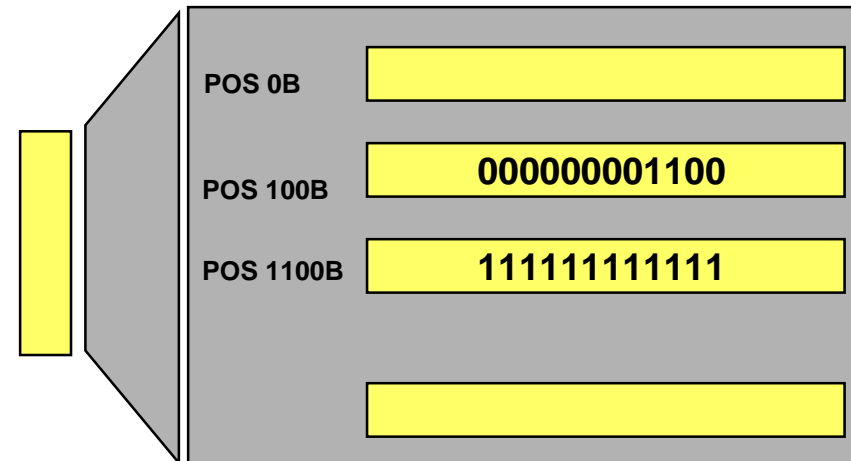
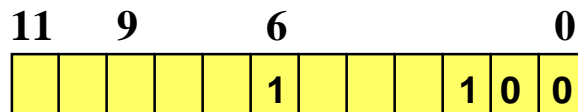
DIR. EFEC. = 1100B

OPERANDO = 111111111111B

3.3 SÍMPLEZ+i4

MODOS DE DIRECCIONAMIENTO:

INSTRUCCIÓN:



DIRECCIONAMIENTO DIRECTO:

DIR. EFEC. = 100B

OPERANDO = 000000001100B

DIRECCIONAMIENTO INDIRECTO:

DIR. EFEC. = 1100B

OPERANDO = 111111111111B

3.3 SÍMPLEZ+i4

MODOS DE DIRECCIONAMIENTO:

INSTRUCCIÓN:

11	9	7	6							0
				1	1				1	0

REGISTRO X:

0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

POS 0B	
POS 100B	000000001100
POS 111B	000000000000
POS 1100B	000000000111
POS 10100B	111111111111

DIRECCIONAMIENTO INDIR-INDEX:

DIR. EFEC. = 10100B

OPERANDO = 111111111111B

DIRECCIONAMIENTO INDEX-INDIR:

DIR. EFEC. = 111B

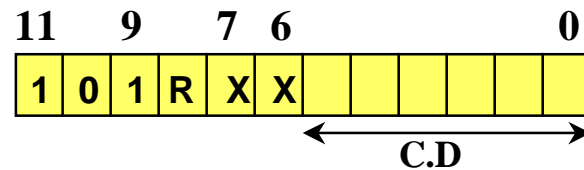
OPERANDO = 000000000000B

3.3 SÍMPLEZ+i4

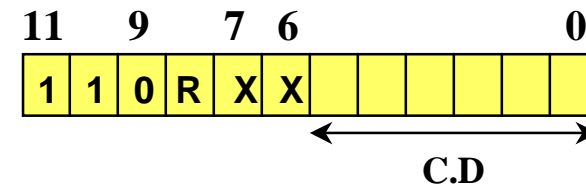
MODOS DE DIRECCIONAMIENTO:

DIRECCIONAMIENTO INMEDIATO

INSTRUCCIÓN: CLR --> LD



INSTRUCCIÓN: DEC --> SUB



3.3 SÍMPLEZ+i4

MODOS DE DIRECCIONAMIENTO:

RESUMEN

<u>Bits 8,7,6</u>	<u>Modo</u>	<u>Registro</u>
000	Directo	Acumulador
001	Indirecto	“
010	Indexado	“
011	Postindexación	“
100	Directo	Registro X
101	Indirecto	“
110	Indexado	“
111	Postindexación	“

¿Inmediato?

3.3 SÍMPLEZ+i4

CONVENIOS SIMBÓLICOS:

	BINARIO	OCTAL	SIMBÓLICO
INFORMACIÓN SOBRE EL REGISTRO:	000000000010	0002	ST .A, /2
	000100000010	0402	ST .X, /2
	001100000111	1407	LD .X, /7
DIRECCIONAMIENTO INDIRECTO:	000001000010	0102	ST .A, [/2]
	000101000010	0502	ST .X, [/2]
DIRECCIONAMIENTO INDEXADO:	000010000010	0202	ST .A, /2 [.X]
	010010000011	2203	ADD .A, /3 [.X]
DIRECCIONAMIENTO INDIRECTO E INDEXADO:	000011000010	0302	ST .A, [/2] [.X]
	010011000011	2303	ADD .A, [/3] [.X]
DIRECCIONAMIENTO INMEDIATO:	101000000010	5002	LD .A, #2
	101100001010	5412	LD .X, #10
	110000000001	6001	SUB .A, #1
	110100111111	6477	SUB .X, #63

3.3 SÍMPLEZ+i4

USO DEL REGISTRO DE ÍNDICE COMO CONTADOR:

Calcular la suma de los 10 primeros términos de la sucesión de Fibonacci:

<u>Dir.</u>	<u>Cont.</u>	<u>Nemónico</u>
[0]	5000	LD .A, #0
[1]	0057	ST .A, /47
[2]	5001	LD .A, #1
[3]	0060	ST .A, /48
[4]	0062	ST .A, /50
[5]	5410	LD .X, #8
[6]	1057	LD .A, /47
[7]	2060	ADD .A, /48
[8]	0061	ST .A, /49
[9]	2062	ADD .A, /50

<u>Dir.</u>	<u>Cont.</u>	<u>Nemónico</u>
[10]	0062	ST .A, /50
[11]	1060	LD .A, /48
[12]	0057	ST .A, /47
[13]	1061	LD .A, /49
[14]	0060	ST .A, /48
[15]	6401	SUB .X, #1
[16]	4022	BZ /18
[17]	3006	BR /6
[18]	7000	HALT

3.3 SÍMPLEZ+i4

PUNTEROS E ÍNDICES:

PROBLEMA: Sumar los números almacenados en las posiciones 50 - 149 dejando el resultado en la posición 150.

- 1.- Con direccionamiento indirecto.
- 2.- Con direccionamiento indirecto e indexado.

3.3 SÍMPLEZ+i4

PUNTEROS E ÍNDICES:

1.- Con direccionamiento indirecto.

<u>Dir.</u>	<u>Cont.</u>	<u>Nemónico</u>
[0]	3004	BR /4
[1]	0144	100
[2]	0225	149
[3]	0226	150
[4]	1401	LD .X, /1
[5]	5000	LD .A, #0
[6]	2102	ADD .A, [/2]
[7]	0103	ST .A, [/3]
[8]	6401	SUB .X, #1
[9]	4017	BZ /15

<u>Dir.</u>	<u>Cont.</u>	<u>Nemónico</u>
[10]	1002	LD .A, /2
[11]	6001	SUB .A, #1
[12]	0002	ST .A, /2
[13]	1103	LD .A, [/3]
[14]	3006	BR /6
[15]	7000	HALT

3.3 SÍMPLEZ+i4

PUNTEROS E ÍNDICES:

2.- Con direccionamiento indirecto e indexado.

Dir. Cont. Nemónico

[0]	3004	BR /4
[1]	0143	99
[2]	0062	50
[3]	0226	150
[4]	1401	LD .X, /1
[5]	5000	LD .A, #0
[6]	2302	ADD .A, [/2][.X]
[7]	6401	SUB .X, #1
[8]	4012	BZ /10
[9]	3006	BR /6

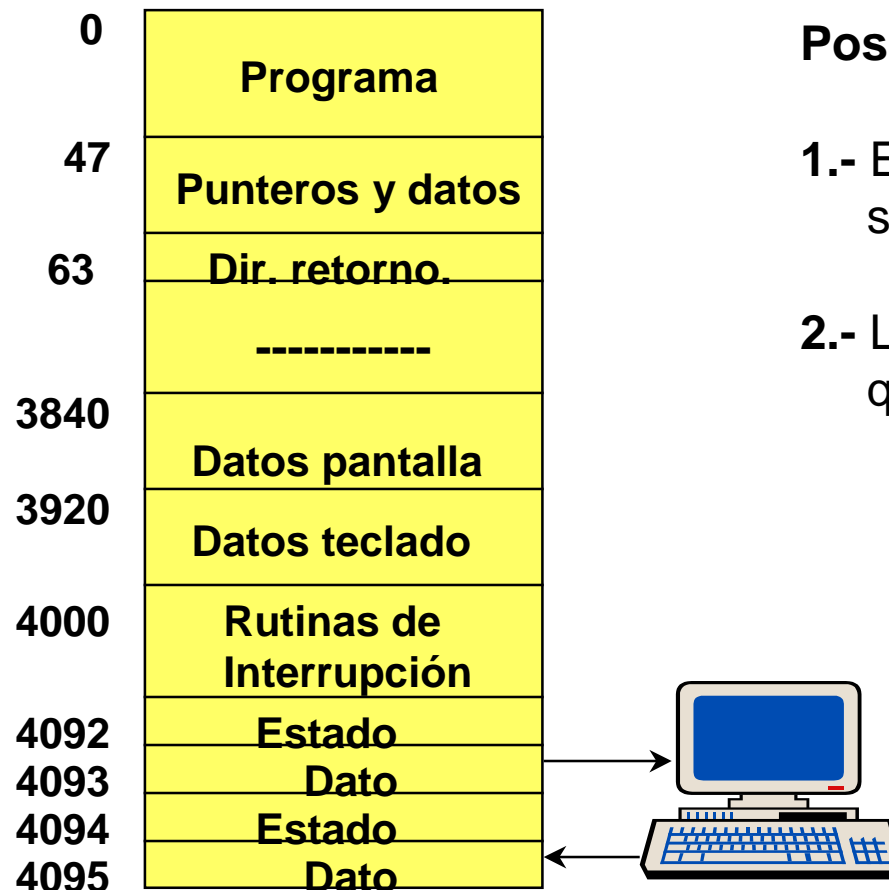
Dir. Cont. Nemónico

[10]	2102	ADD .A, [/2]
[11]	0103	ST .A, [/3]
[12]	7000	HALT

3.3 SÍMPLEZ+i4

INTERRUPCIONES:

MEMORIA PRINCIPAL:



Posibles causas de interrupción:

- 1.- El teclado interrumpirá cada vez que se pulse una tecla.
- 2.- La pantalla interrumpirá siempre que acabe de escribir un carácter.

3.3 SÍMPLEZ+i4

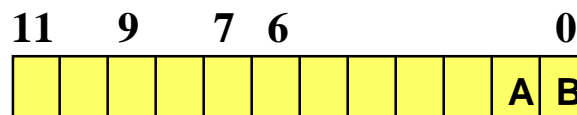
INTERRUPCIONES:

Inhibición y permiso de interrupciones:

1.- Instrucciones **EI** y **DI**.

2.- Individualmente a cada periférico.

ESTADO:



B: Preparado o no.

A: Interrupciones permitidas o no.

Iniciar pantalla: **A=1; B=1;**

Iniciar teclado: **A=1; B=0;**

3.3 SÍMPLEZ+i4

INTERRUPCIONES:

Proceso de Interrupción:

- 1.- Finalizar la instrucción en curso.
 Guardar la dirección de retorno.
 Guardar contenidos de los registros AC y X.
- 2.- Identificar causa de interrupción y bifurcar
 a la dirección correspondiente a esa causa.
- 3.- Finalizada Rutina de Servicio, se restauran
 los contenidos de los registros AC y X y se
 bifurca a la dirección de retorno.



Cambio de contexto
(Inhibición de interrupciones)

3.3 SÍMPLEZ+i4

INTERRUPCIONES:

DIFERENCIAS CON SUBPROGRAMAS:

- La bifurcación a subprograma es consecuencia de la ejecución de instrucciones escritas por el programador.
- La UCP debe, automáticamente, al cambiar el contexto, salvaguardar la dirección de retorno. En Símplez+i4 será en la posición de memoria 63.
- La UCP bifurcará a una dirección a partir de la cual se deberá tener cargado un programa que guarde los contenidos de los registros AC y R, investigue la causa de interrupción y bifurque a la RS que corresponda.

3.3 SÍMPLEZ+i4

INTERRUPCIONES. GENERALIZACIÓN.

CAUSAS DE INTERRUPCIÓN:

Externas: Originadas por causas ajenas a la UCP.

Periférico que avisa de que está dispuesto para una transferencia.
Fallo de la tensión de alimentación.

...

Internas, o excepciones: Se producen como consecuencia de acontecimientos dentro de la UCP.

Desbordamiento en la UAL.
Código de operación inexistente.
Interrupción de programa.

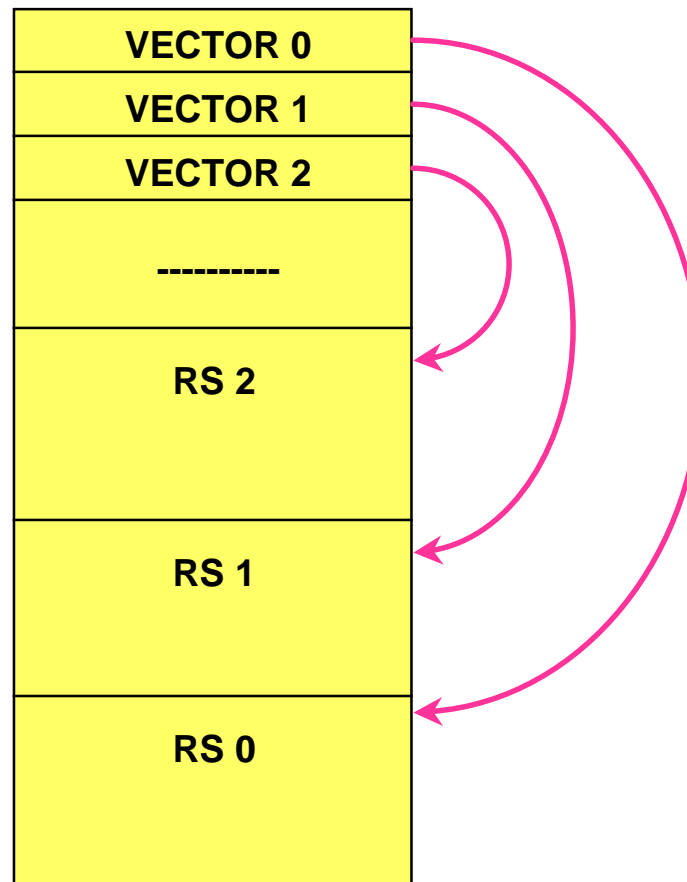
...

CAMBIOS DE CONTEXTO: REGISTRO DE ESTADO.

3.3 SÍMPLEZ+i4

INTERRUPCIONES. GENERALIZACIÓN.

VECTORES DE INTERRUPCIÓN



3.3 SÍMPLEZ+i4

INTERRUPCIONES. GENERALIZACIÓN.

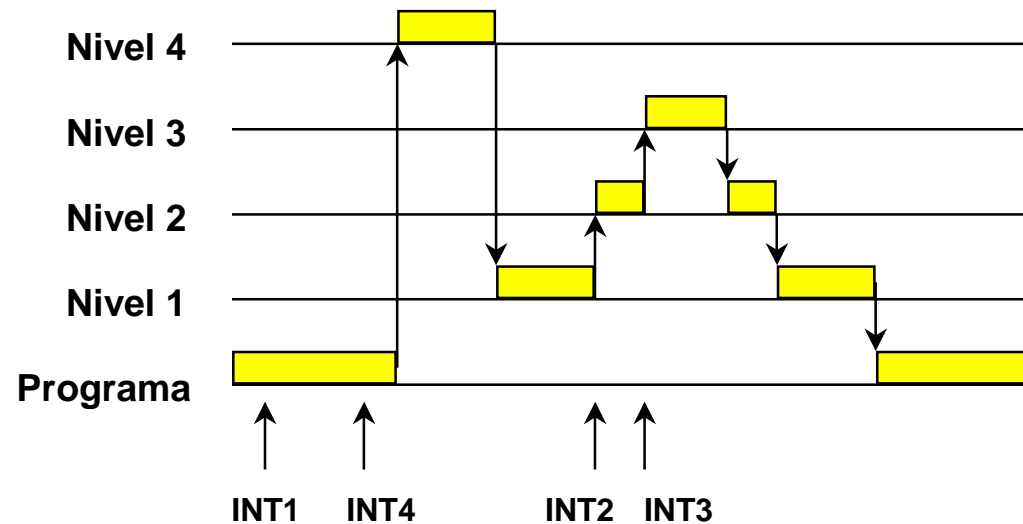
CONSULTA DE INTERRUPCIONES:

- CONSULTA POR SOFTWARE.
- INTERRUPCIONES VECTORIZADAS.

3.3 SÍMPLEZ+i4

INTERRUPCIONES. GENERALIZACIÓN.

ANIDAMIENTO Y GESTIÓN DE PRIORIDADES:



3.3 SÍMPLEZ+i4

PROBLEMAS:

- 1.- Se supone que el efecto de la instrucción “EI” es “retardado”, es decir, que si hay una interrupción pendiente no se atiende inmediatamente después de ella, sino de la que sigue. ¿Porqué?

- 2.- Escriba una programa que permita poner a cero una zona de memoria de 64 palabras que empieza por la dirección 100.

3.4 DIRECCIONAMIENTO

INTRODUCCIÓN:

OBJETIVOS:

Facilitar la tarea de programación.

Conseguir programas con menos instrucciones y por lo tanto más eficaces.

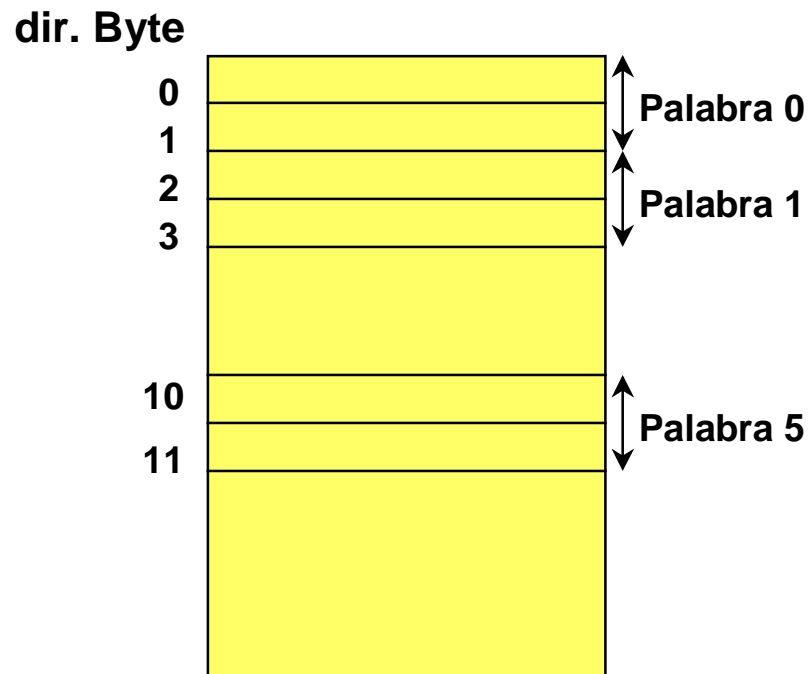
Reducir el espacio ocupado por las instrucciones en la MP, al permitir que el campo CD sea menor de lo que haría falta para direccionar toda la MP.

Facilitar la protección de unos programas frente a otros en un entorno de multiprogramación.

3.4 DIRECCIONAMIENTO

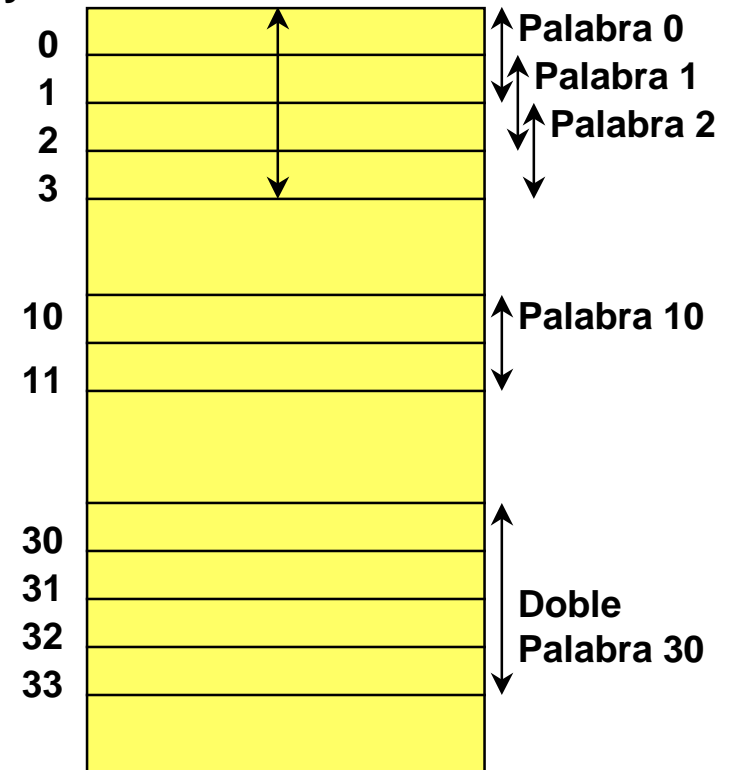
INTRODUCCIÓN:

DIRECCIONAMIENTO A BYTE Y A PALABRA:



Palabras con dirección
siempre par

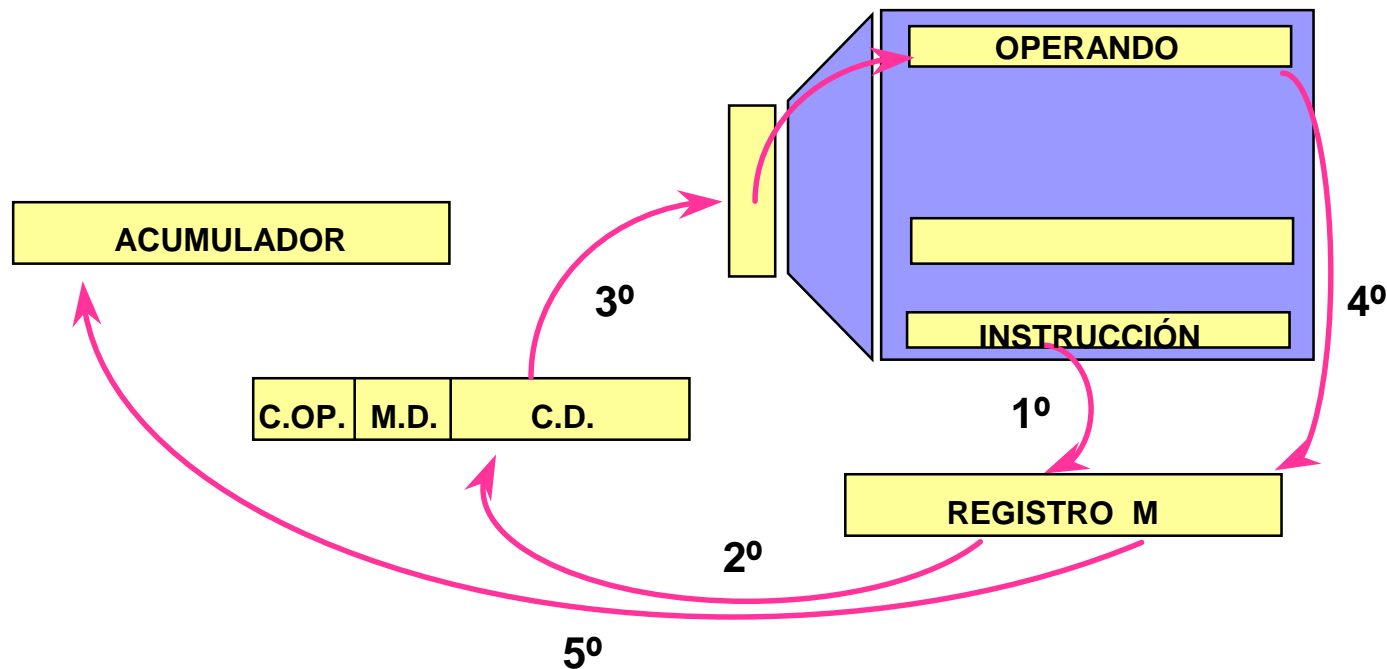
dir. Byte



Palabras y dobles palabras
con direcciones arbitrarias

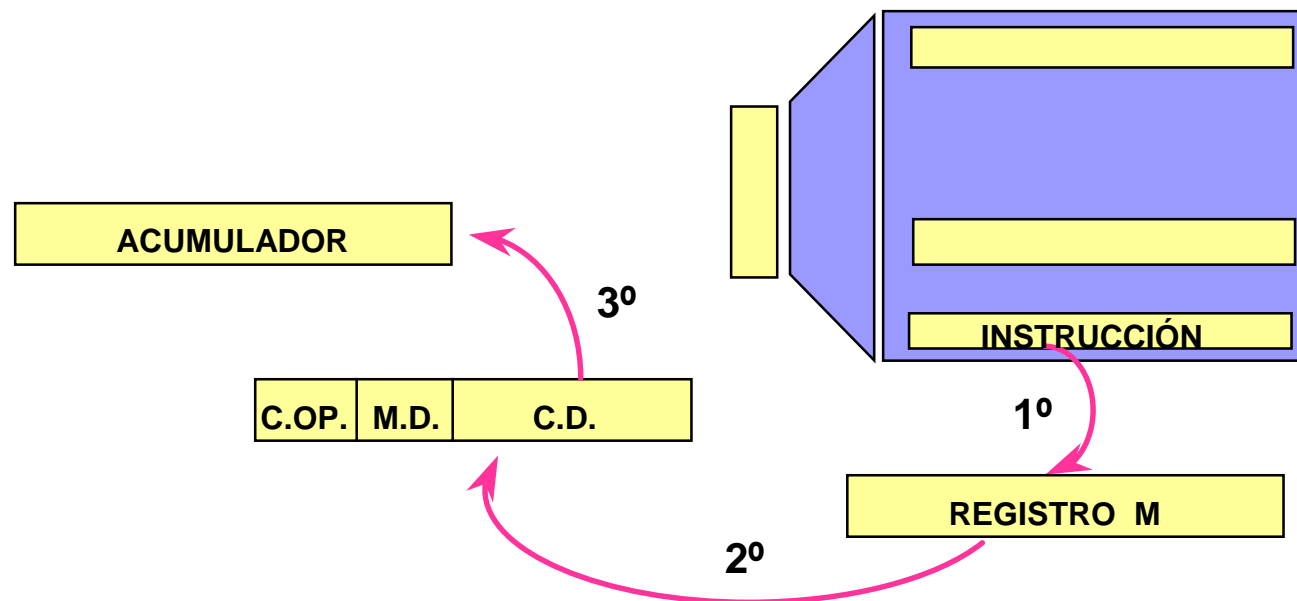
3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO DIRECTO:



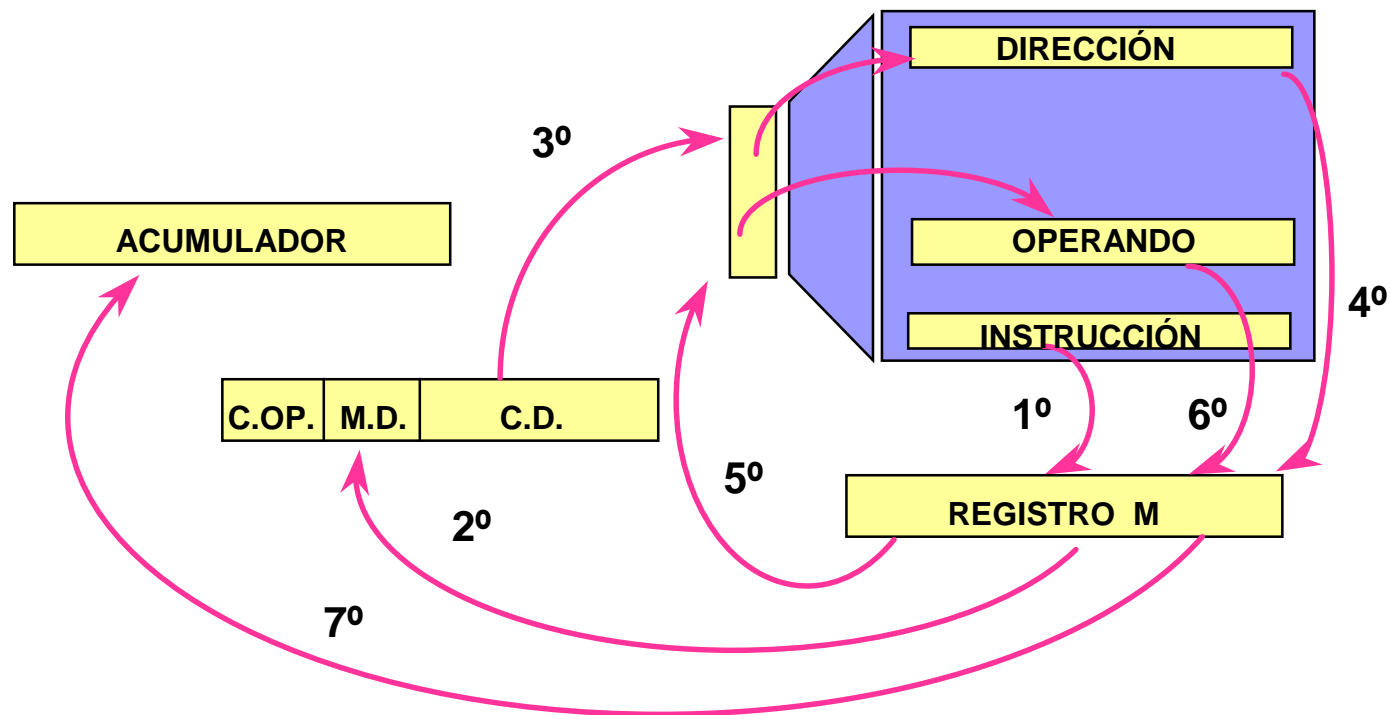
3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO INMEDIATO:



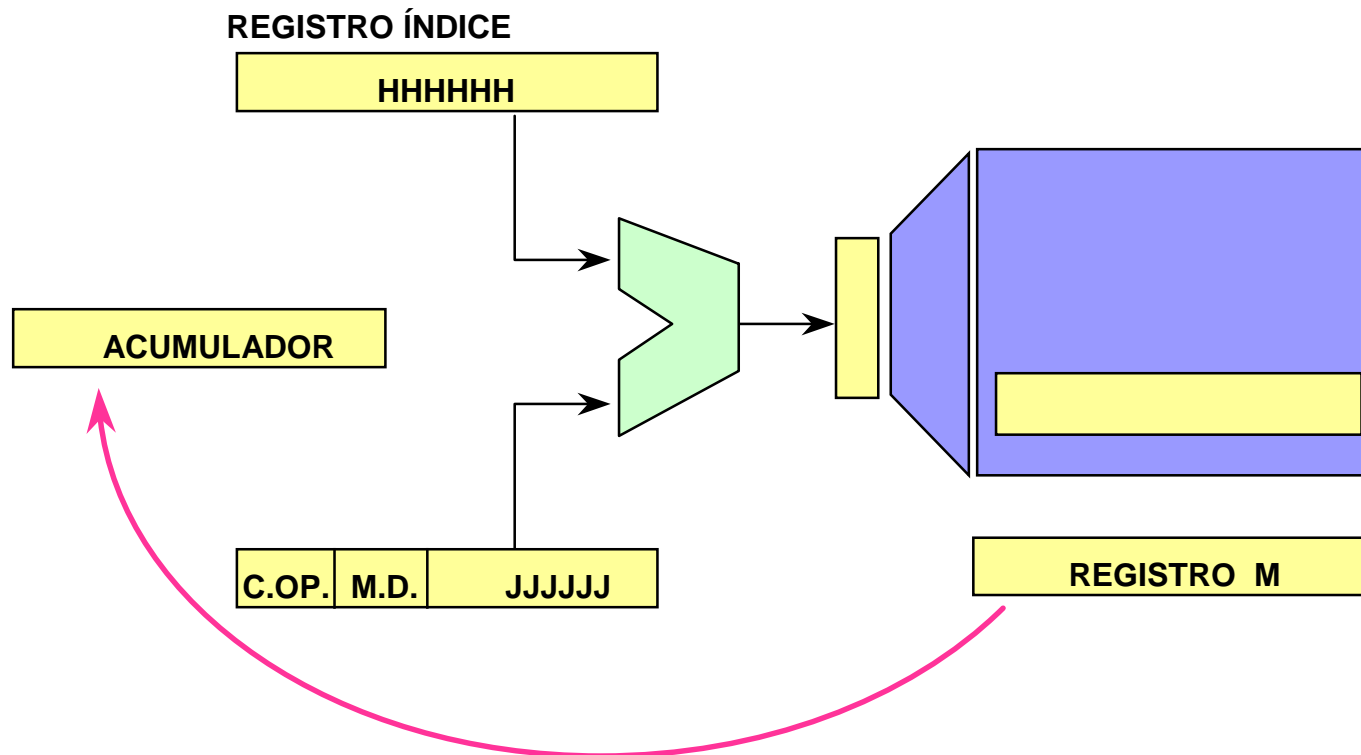
3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO INDIRECTO:



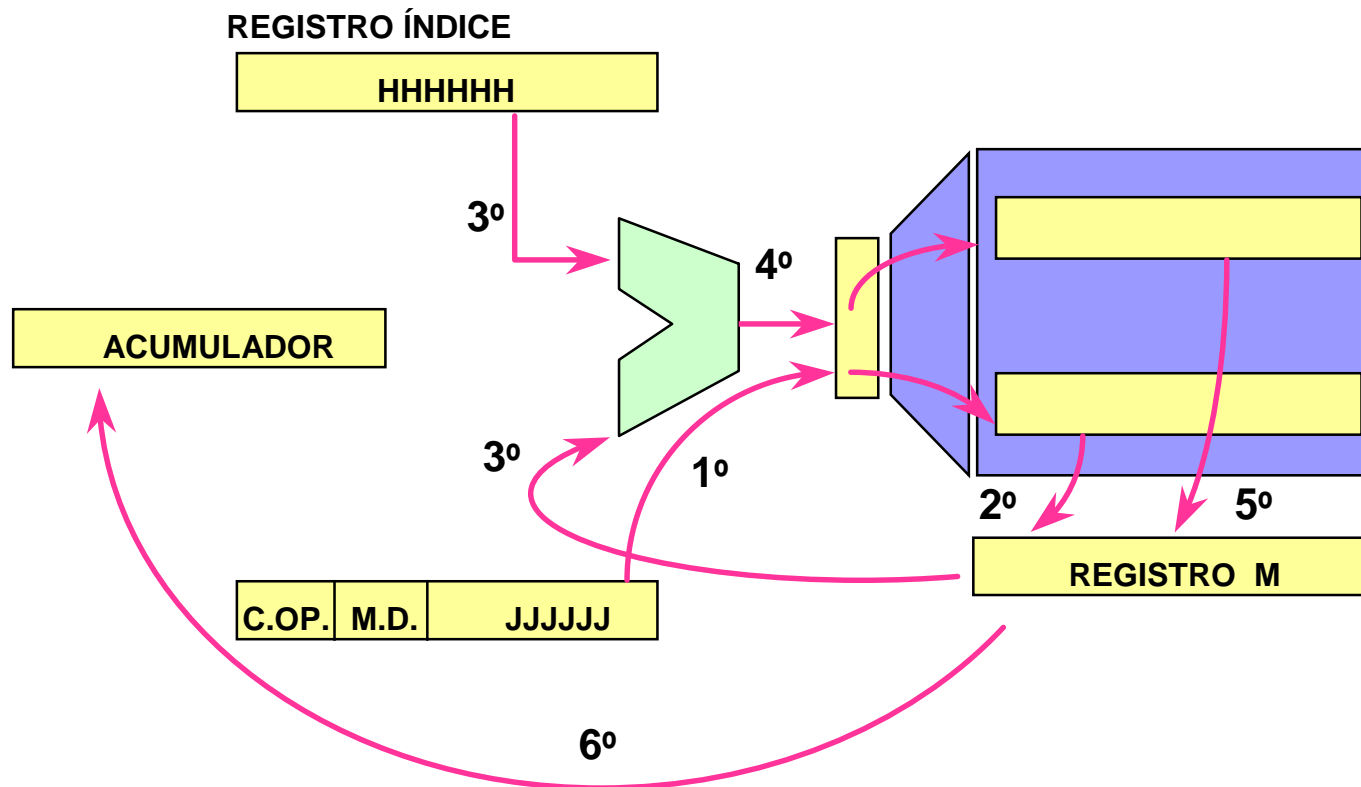
3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO INDEXADO:



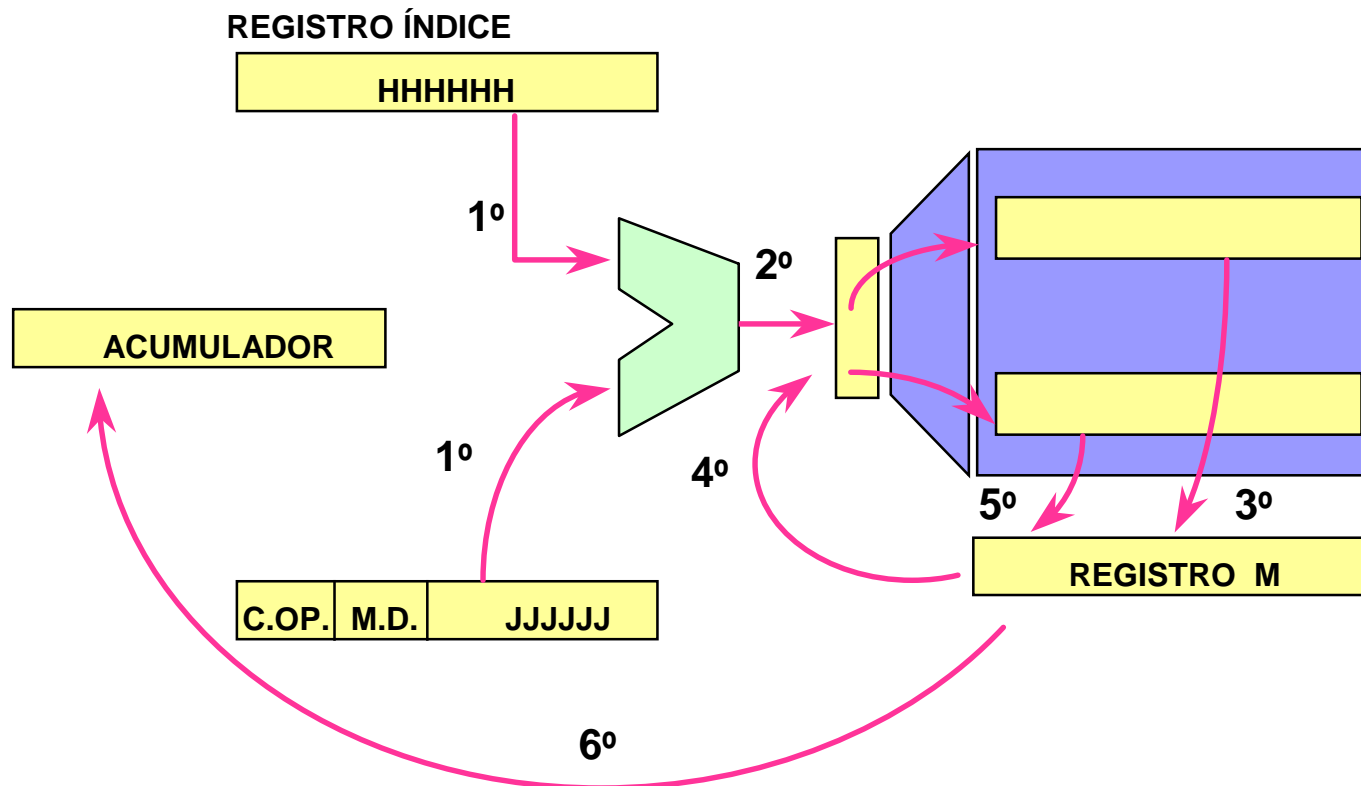
3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO POSTINDEXACIÓN:



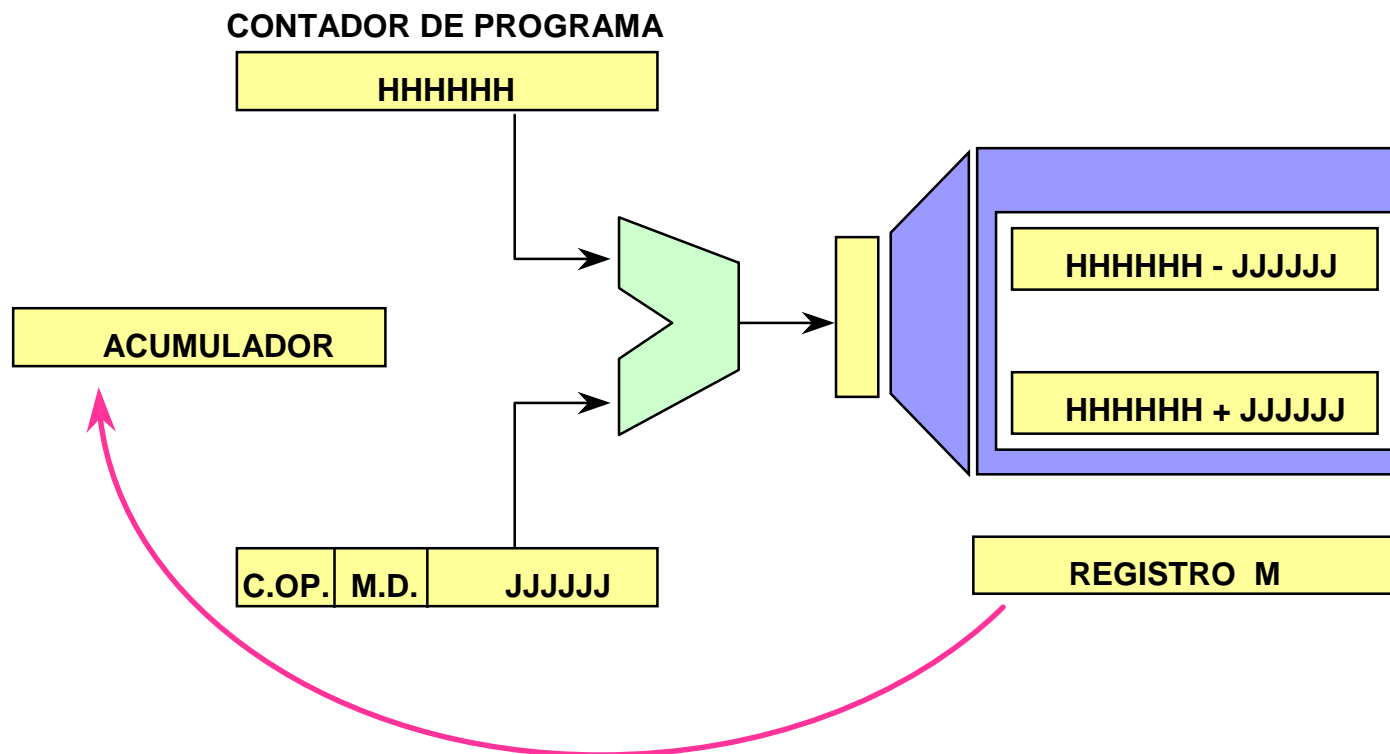
3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO PREINDEXACIÓN:



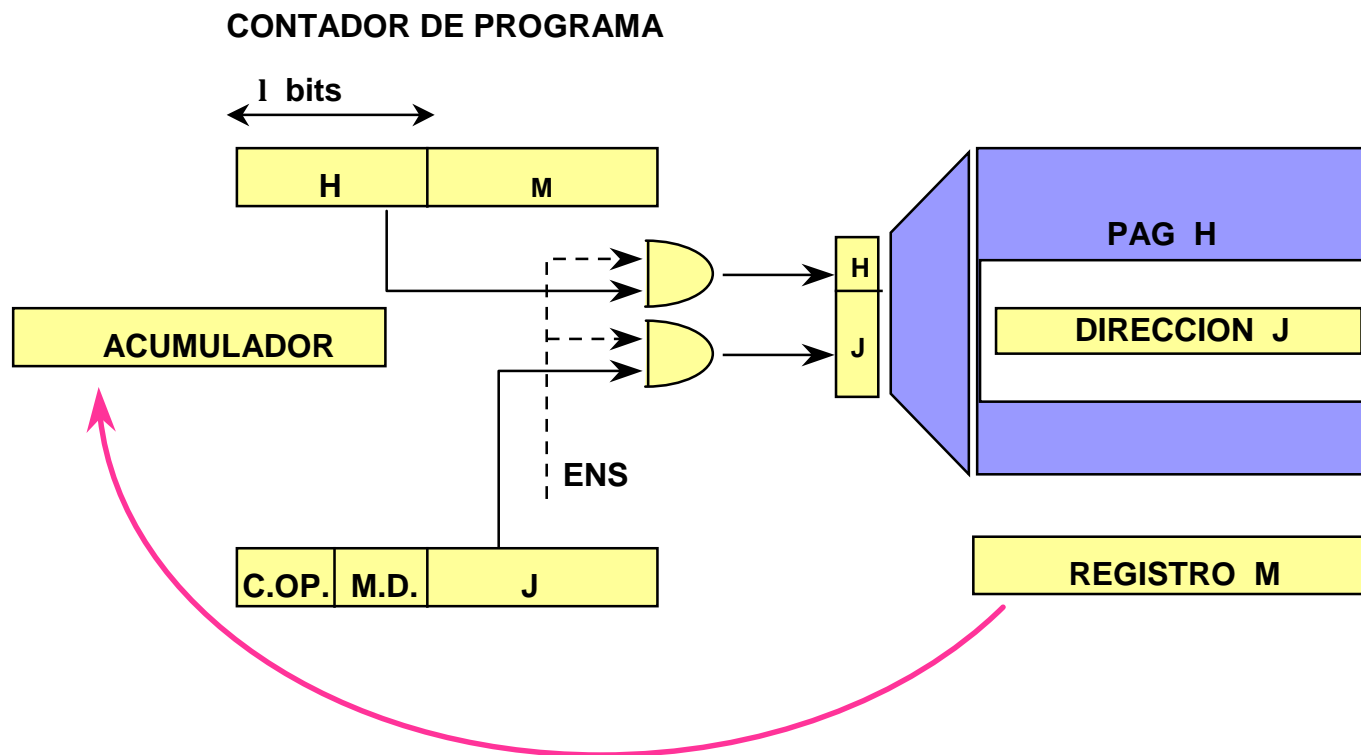
3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO RELATIVO A PROGRAMA:



3.4 DIRECCIONAMIENTO

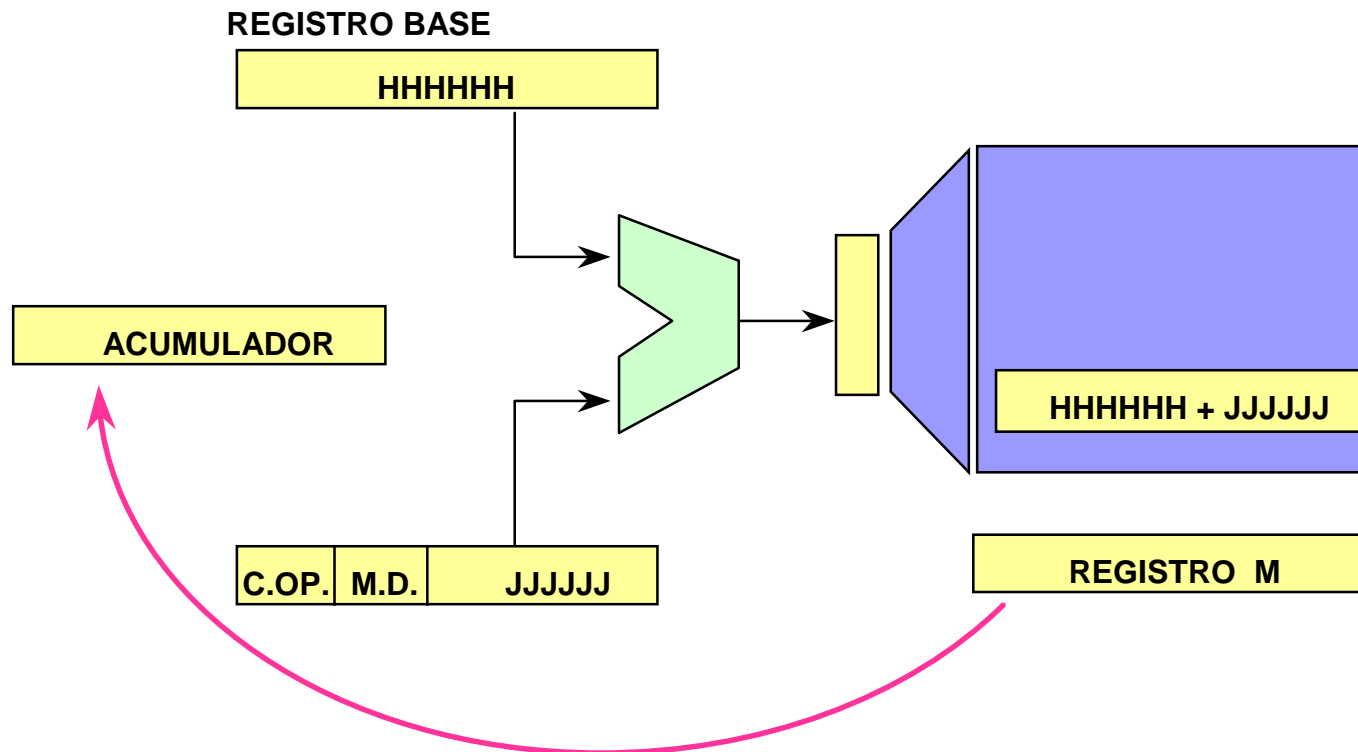
DIRECCIONAMIENTO RELATIVO A PÁGINA:



Vecindad entre instrucciones y datos

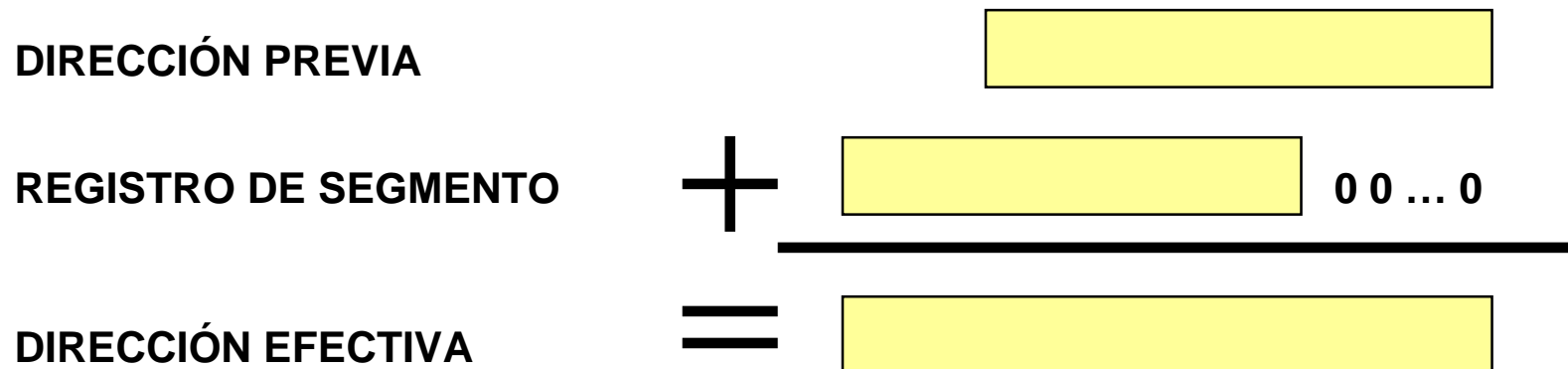
3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO RELATIVO A BASE:



3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO RELATIVO A SEGMENTO:



EJEMPLO:

CD: Longitud de 16 bits. (64k palabras)

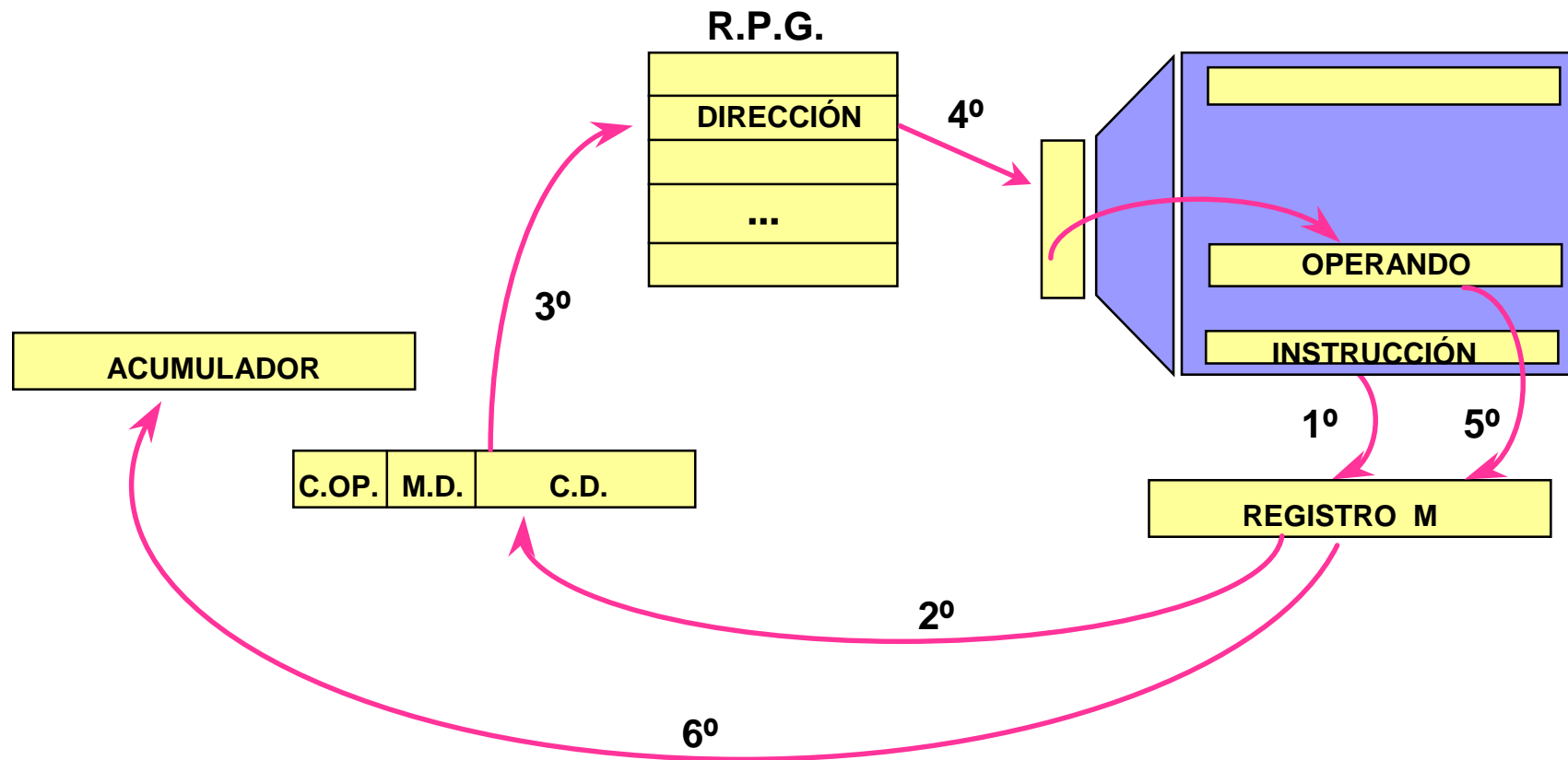
RS: Longitud de 16 bits.

Desplazamiento: 4 bits.

DE: Longitud de 20 bits. (1M palabras)

3.4 DIRECCIONAMIENTO

DIRECCIONAMIENTO BASADO EN R.P.G.:



3.4 DIRECCIONAMIENTO

MODOS AUTOINCREMENTO Y AUTODECREMENTO:

AUTOPREINCREMENTO.

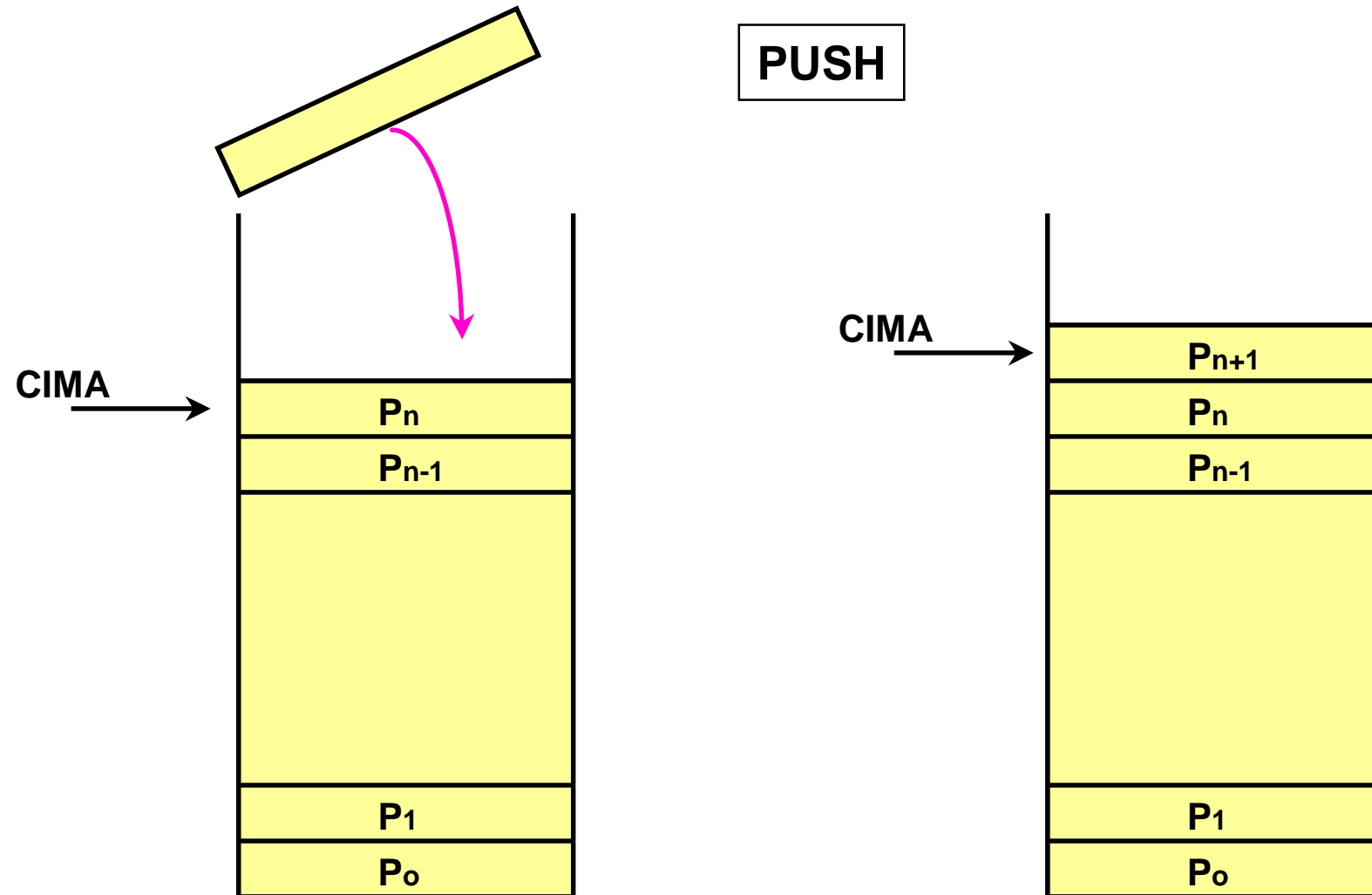
AUTOPOSTINCREMENTO.

AUTOPREDECREMENTO.

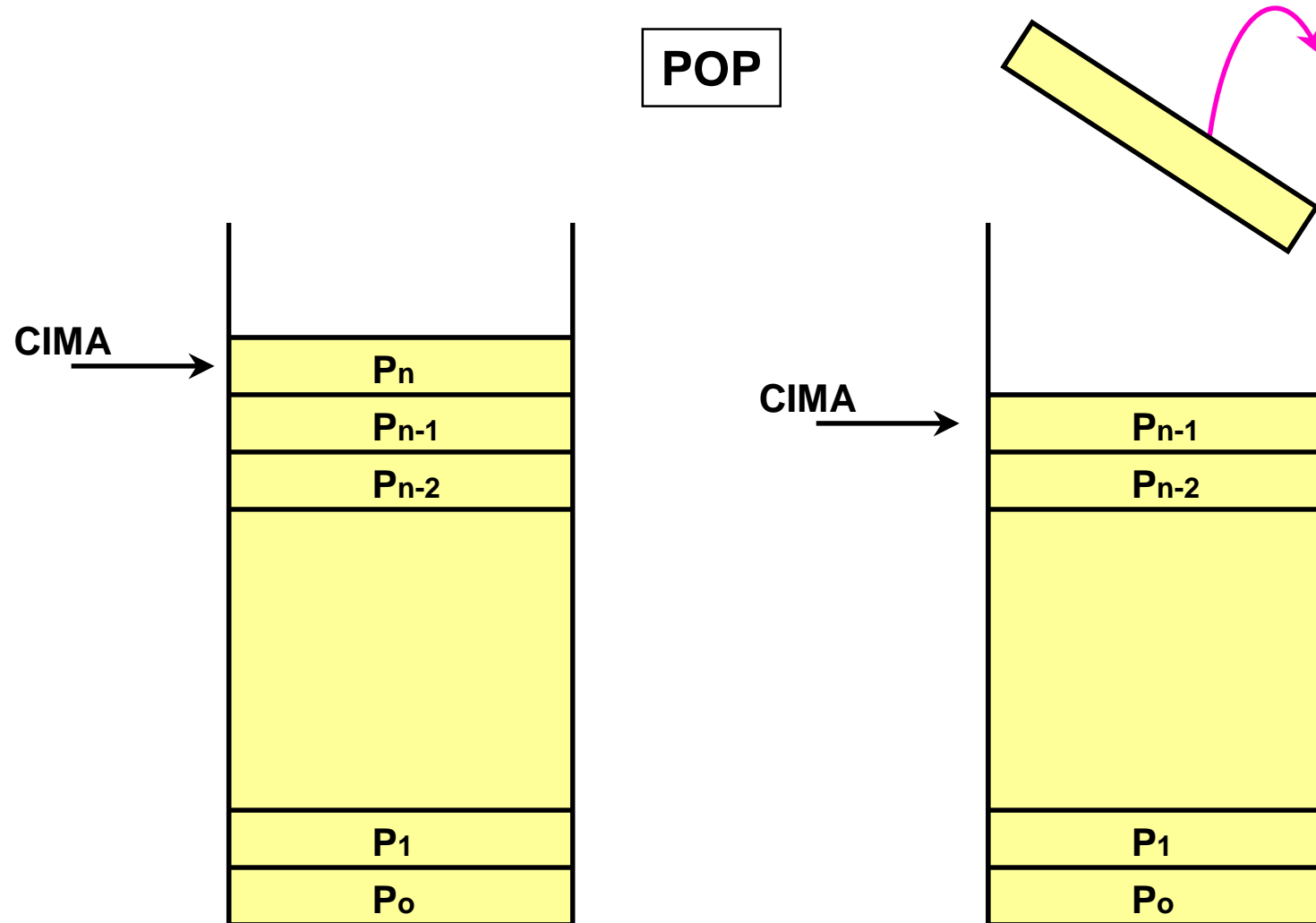
AUTOPOSTDECREMENTO.

- **ADD .B**
- **ADD .W**
- **ADD .L**

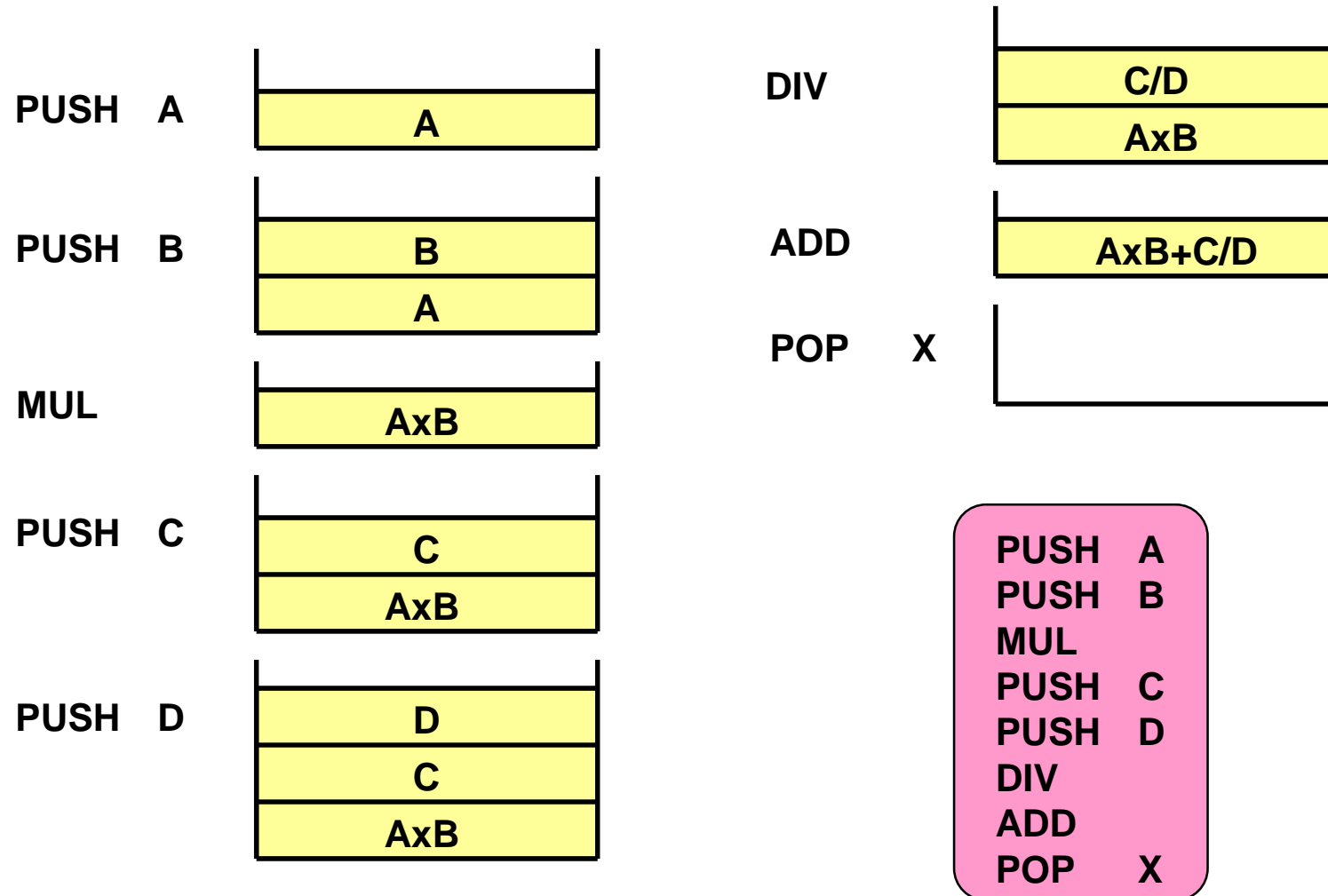
3.5 PILAS Y SUBPROGRAMAS



3.5 PILAS Y SUBPROGRAMAS

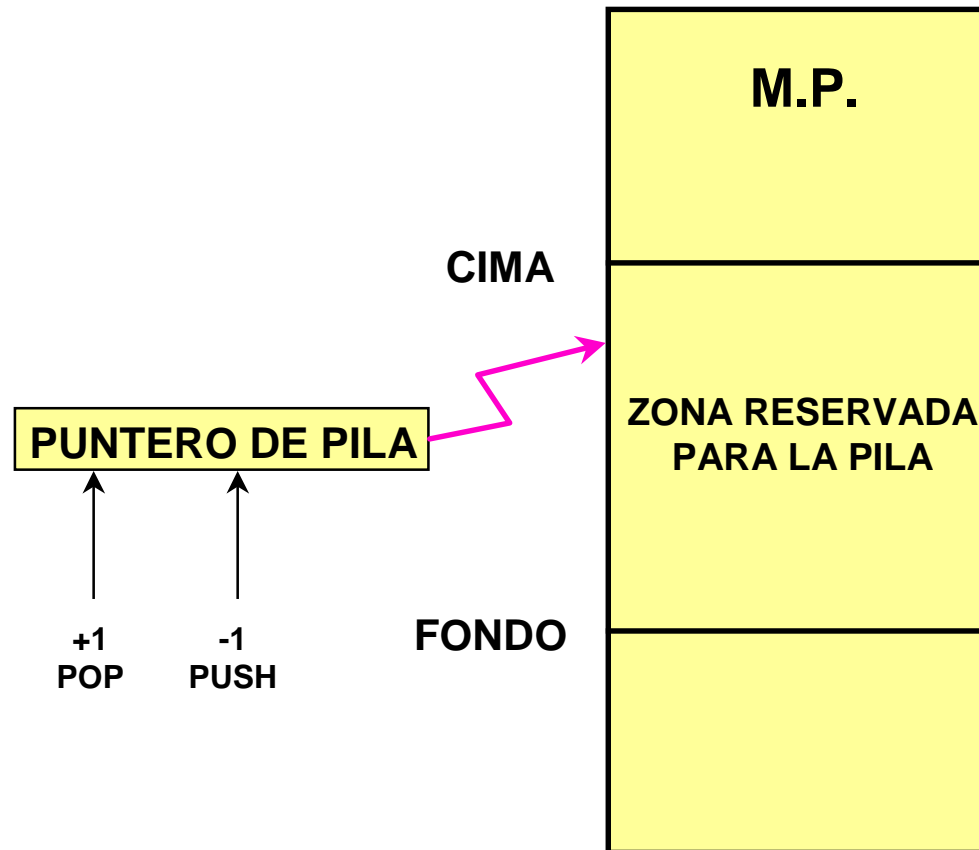


3.5 PILAS Y SUBPROGRAMAS



3.5 PILAS Y SUBPROGRAMAS

SIMULACIÓN DE UNA PILA :



3.5 PILAS Y SUBPROGRAMAS

USO DE UNA PILA PARA LOS SUBPROGRAMAS E INTERRUPCIONES:

- Instrucciones PUSH Y POP transparentes al programador.
- El anidamiento de subprogramas e interrupciones no plantea ningún problema.
- La pila puede utilizarse para transmitir argumentos.

3.6 REPERTORIOS DE INSTRUCCIONES

DE MOVIMIENTOS DE DATOS (LD, ST, MOVE, MOV, PUSH, POP, IN, OUT)

ARITMÉTICAS, LÓGICAS Y DE COMPARACIÓN(ADD, SUB, MUL, DIV, INC,
NOT, AND, OR, XOR, CLR,
SET, CMP)

DE DESPLAZAMIENTOS (SHR, SHL, ROR, ROL, RORC, ROLC,
SHRA, SHLA)

DE TRANSFERENCIA DE CONTROL (BR, CALL, RET, BZ, BNZ, BN, BNN,
CALLZ, CALLNZ, RETZ, RETI, SKIP,
SKIPZ, NOP)

DE GOBIERNO (HALT, EI, DI)

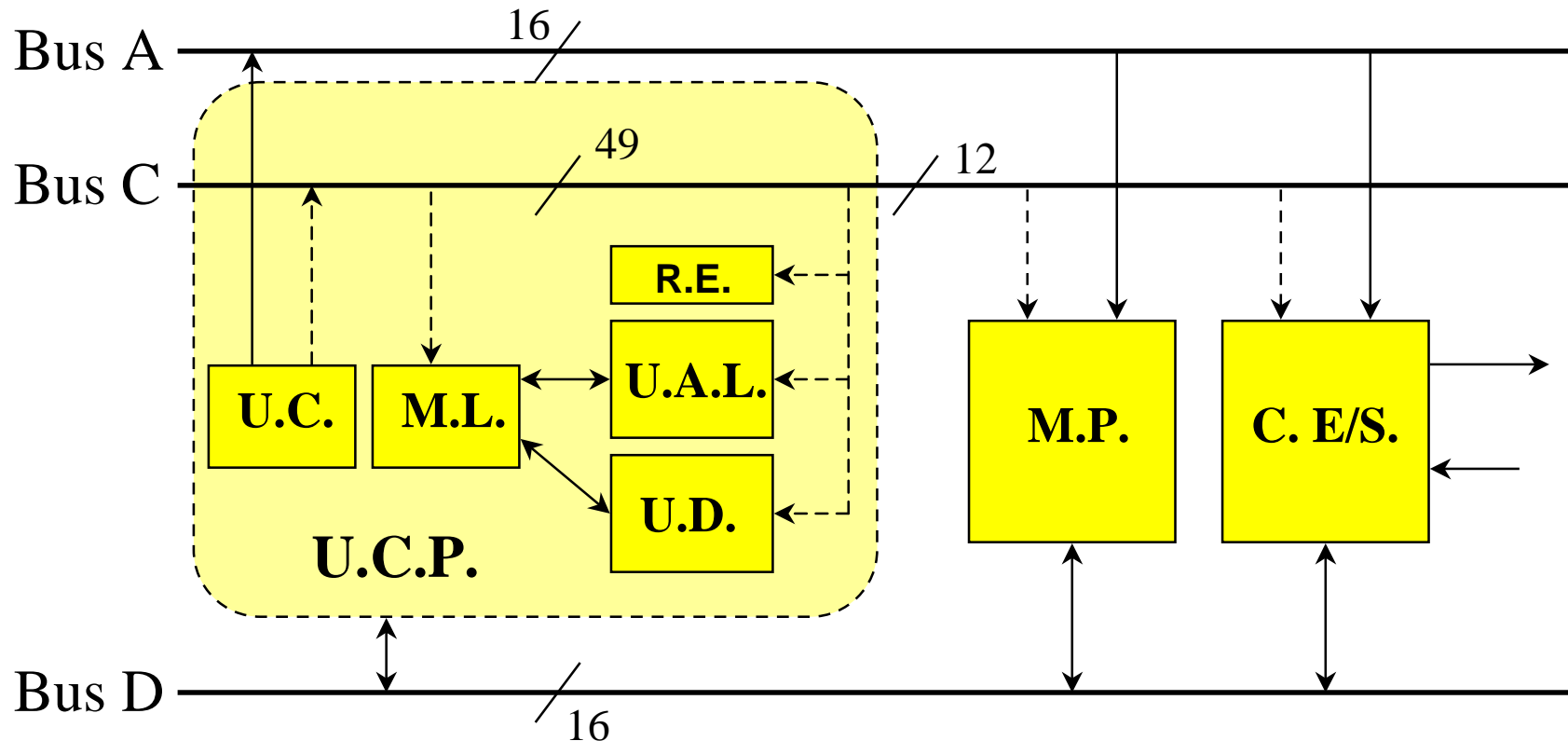
3.7 LENGUAJES ENSAMBLADORES

LENGUAJE IEEE 694 :

MODO	SÍMBOLO	EJEMPLO
Absoluto (directo)	Prefijo “/”	/dir
Página 0	Prefijo “!”	!dir
Indirecto	Corchetes	[dir]
Relativo a CP	Prefijo “\$”	\$dir
Inmediato (literal)	Prefijo “#”	#valor
Indexado	Corchetes	dir[.R]
Preindexado	Corchetes	[dir[.R]]
Postindexado	Corchetes	[dir][.R]
Registro	Prefijo “.”	.R
Autopreincremento	Prefijo “++”	++dir
Autopostincremento	Sufijo “++”	dir++
Autopredecremento	Prefijo “--”	--dir
Autopostdecremento	Sufijo “--”	dir--

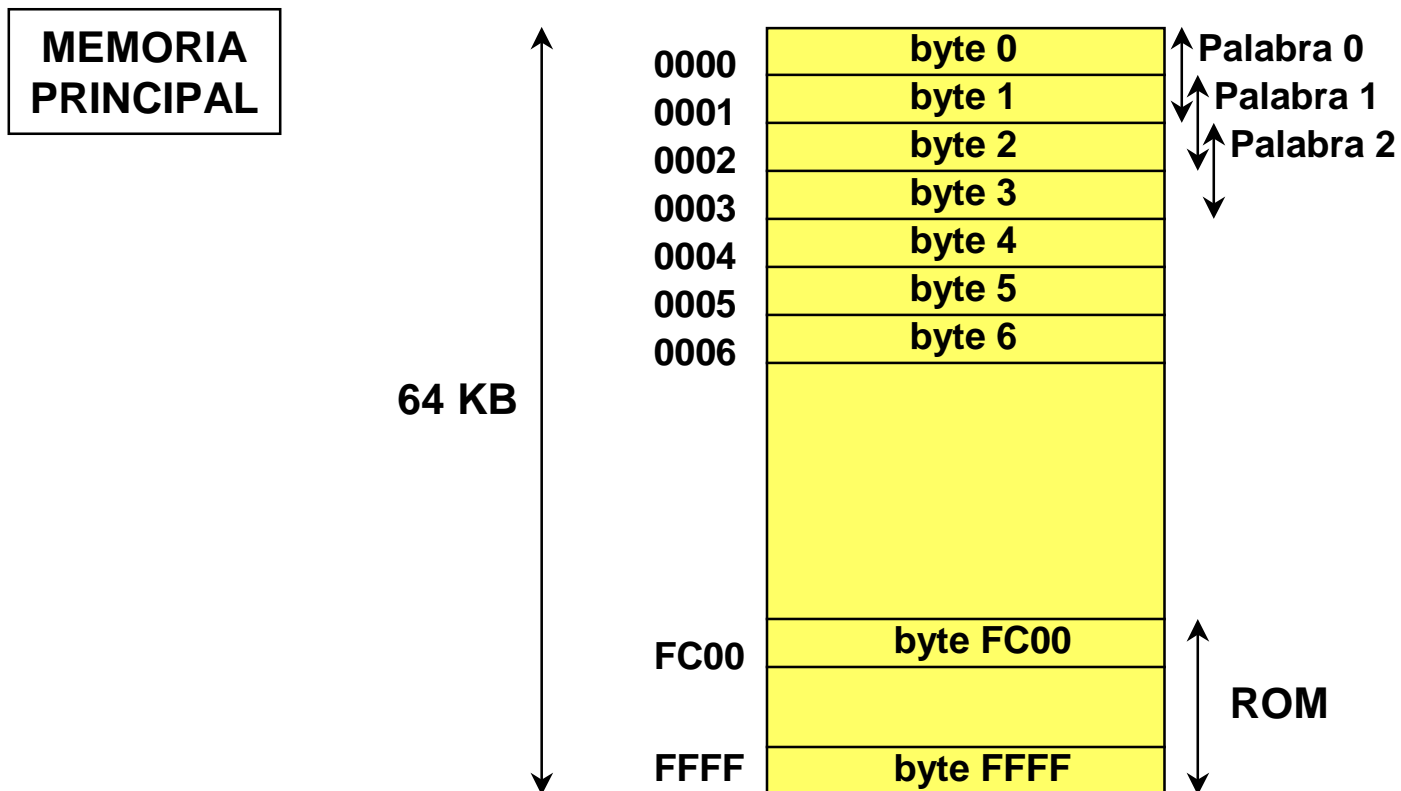
3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

MODELO ESTRUCTURAL :



3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

MODELO ESTRUCTURAL :



3.8 ALGORÍTMES. PROGRAMACIÓN

MODELO ESTRUCTURAL :

UNIDAD ARITMÉTICA Y LÓGICA

- La longitud de los operandos y del resultado puede ser 8 o 16 bits.
- El número de operaciones es mayor, 16.
- Los 7 bits menos significativos del registro de estado, son indicadores de cuyo valor, 0 o 1 depende del resultado de la operación realizada.

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

MODELO ESTRUCTURAL :

REGISTRO DE ESTADO

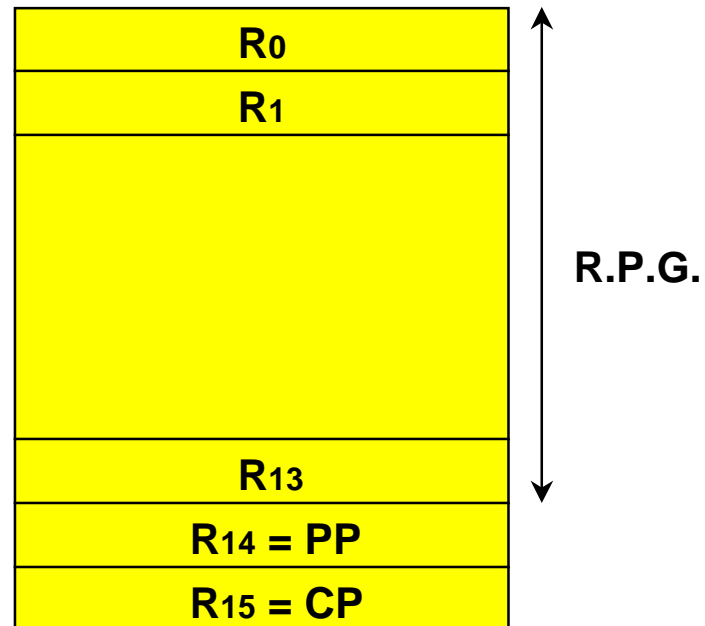
							RAS	PIN	H3	H7	H11	C	N	V	Z
--	--	--	--	--	--	--	-----	-----	----	----	-----	---	---	---	---

- Z:** Cero.
V: Desbordamiento.
N: Negativo.
C: Acarreo (del bit de peso 15).
H11: Acarreo del bit de peso 11 en aritmética BCD.
H7: Acarreo del bit de peso 7 en aritmética BCD.
H3: Acarreo del bit de peso 3 en aritmética BCD.
PIN: Permitir o inhibir interrupciones.
RAS: Modo de rastreo.

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

MODELO ESTRUCTURAL :

MEMORIA LOCAL



3.8 ALGORÍTMOS. PROGRAMACIÓN

MODELO FUNCIONAL :

- Los operandos pueden ser de 8 o 16 bits.
- Las instrucciones tienen entre uno y cuatro bytes

• REPRESENTACIÓN DE LA INFORMACIÓN

NÚMEROS

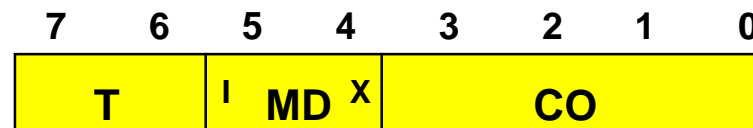
8 o 16 bits en complemento a 2
(-32768 a 32767)
Extremista menor.

CARACTERES

(ASCII)
Extremista menor.

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

MODELO FUNCIONAL :



FORMATO DE INSTRUCCIÓN

3.8 ALGORÍTMES. PROGRAMACIÓN

REPERTORIO DE INSTRUCCIONES :

TIPOS DE INSTRUCCIONES

<u>T</u>	<u>TIPO</u>	<u>LONG.</u>	<u>COMENTARIOS</u>
00	INHERENTE	1 BYTE	No direcciona ML ni MP. MD=XX
01	REGISTRO	2 BYTES	Direcciona ML(con campo CR). MD=XX
10	REG. - MEM.	2,3,4 BYTES	Longitud depende de MD.
11	MEMORIA	2,3,4 BYTES	Longitud depende de MD.

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

REPERTORIO DE INSTRUCCIONES :

<u>BINARIO</u>	<u>HEX</u>	<u>NEMÓNICO</u>	<u>SIGNIFICADO</u>
00000000	00	CLRC	Pone a cero el indicador C. $0 \rightarrow C$
00000001	01	CLRV	Pone a cero el indicador V. $0 \rightarrow V$
00000010	02	EI	Permite interrupciones.
00000011	03	DI	Inhibe interrupciones.
00000100	04	BRK	Genera interrupción de programa.
00000101	05	BRKV	Genera interrupción de programa si $V=1$.
00000110	06	NOP	No operación.
00000111	07	WAIT	Espera interrupción.
00001000	08	HALT	Detiene la ejecución.
00001001	09	RET	Retorno de subprograma. $((PP)) \rightarrow CP$ $(PP) + 2 \rightarrow PP$
00001010	0A	RETI	Retorno de interrupción. $((PP)) \rightarrow RE$ $(PP) + 2 \rightarrow PP$ $((PP)) \rightarrow CP$ $(PP) + 2 \rightarrow PP$
00001011	0B	PUSH .E	$(PP) - 2 \rightarrow PP$ $(RE) \rightarrow PP$
00001100	0C	POP .E	$((PP)) \rightarrow RE$ $(PP) + 2 \rightarrow PP$

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

REPERTORIO DE INSTRUCCIONES :

<u>BINARIO</u>	<u>HEX</u>	<u>NEMÓNICO</u>	<u>SIGNIFICADO</u>
01000000	40	SHR	Desplazamiento a la derecha.
01000001	41	SHL	Desplazamiento a la izquierda.
01000010	42	ROR	Rotación a la derecha.
01000011	43	ROL	Rotación a la izquierda.
01000100	44	RORC	Rotación con C a la derecha.
01000101	45	ROLC	Rotación con C a la izquierda.
01000110	46	SHRA	Desplazamiento aritmético a la derecha.
01000111	47	SHLA	Desplazamiento aritmético a la izquierda.
01001000	48	IN	((RX)) → bR; (RX) = Dir. puerto e/s.
01001001	49	OUT	(R) → b(RX); (RX) = Dir. puerto e/s.
01001010	4A	PUSH	(PP) - 2 → PP (R) → PP
01001011	4B	POP	((PP)) → R (PP) + 2 → PP
01001100	4C	CLR	0 → R; 0 → C; 0 → V; 0 → N; 1 → Z
01001101	4D	NOT	Complemento a 1 de (R) → R
01001110	4E	NEG	Complemento a 2 de (R) → R
01001111	4F	ADJ	Ajuste decimal de (R)

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

REPERTORIO DE INSTRUCCIONES :

<u>BINARIO</u>	<u>HEX</u>	<u>NEMÓNICO</u>	<u>SIGNIFICADO</u>
10??0000	?0	ADD	$(R) + (DE) \rightarrow R$
10??0001	?1	ADD .B	$(R) + B(DE) \rightarrow B R$
10??0010	?2	ADDC	$(R) + (DE) + (C) \rightarrow R$
10??0011	?3	SUB	$(R) - (DE) \rightarrow R$
10??0100	?4	SUB .B	$(R) - B(DE) \rightarrow B R$
10??0101	?5	SUBC	$(R) - (DE) - (C) \rightarrow R$
10??0110	?6	CMP	Pone valores en C, V, N, Z según $(R) - (DE)$
10??0111	?7	CMP .B	Pone valores en C, V, N, Z según $(R) - B(DE)$
10??1000	?8	AND	$(R) \text{ and } (DE) \rightarrow R$
10??1001	?9	OR	$(R) \text{ or } (DE) \rightarrow R$
10??1010	?A	LD	$(DE) \rightarrow R$
10??1011	?B	LD .B	$(DE) \rightarrow B R$
10??1100	?C	ST	$(R) \rightarrow (DE)$
10??1101	?D	ST .B	$(R) \rightarrow B(DE)$

3.8 ALGORÍTMES. PROGRAMACIÓN

REPERTORIO DE INSTRUCCIONES :

<u>BINARIO</u>	<u>HEX</u>	<u>NEMÓNICO</u>	<u>SIGNIFICADO</u>
11??0000	?0	BC	Bifurcación a DE si (C) = 1
11??0001	?1	BNC	Bifurcación a DE si (C) = 0
11??0010	?2	BV	Bifurcación a DE si (V) = 1
11??0011	?3	BNV	Bifurcación a DE si (V) = 0
11??0100	?4	BN	Bifurcación a DE si (N) = 1
11??0101	?5	BNN	Bifurcación a DE si (N) = 0
11??0110	?6	BZ	Bifurcación a DE si (Z) = 1
11??0111	?7	BNZ	Bifurcación a DE si (Z) = 0
11??1000	?8	BR	Bifurcación incondicional a DE: DE → CP
11??1001	?9	CALL	(PP) - 2 → PP (CP) → (PP) (DE) → CP
11??1010	?A	LD .E	(DE) → RE
11??1011	?B	ST .E	(RE) → DE

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

MODOS DE DIRECCIONAMIENTO :

MD	NOMBRE	EFEECTO	RESULTADO CON (CRX) = 15
00	AUTOINCREMENTO	$(DE) = (RX)$ $(RX) + 2 \rightarrow RX$ ó $(RX) + 1 \rightarrow RX$	Inmediato con CD de 1 o 2 bytes
01	INDEXADO	$DE = (CD) + (RX)$ CD: 1 Byte con signo.	Relativo a CP
10	AUTOINCREMENTO INDIRECTO	$(DE) = ((RX))$ $(RX) + 2 \rightarrow RX$	Directo con CD de 2 bytes
11	INDEXADO INDIRECTO	$DE = ((CD) + (RX))$ CD: 1 Byte con signo.	Relativo a CP e indirecto

3.8 ALGORÍTMOS. PROGRAMACIÓN

INTERRUPCIONES :

- Introduce en la pila los contenidos de CP y de RE, actualizando debidamente PP.
- Inhibe las interrupciones (poniendo a cero PIN).
- Recoge del bus A la dirección del vector de interrupción.
- Bifurca a la dirección contenida en el vector de interrupción.

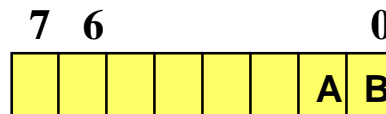
3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

INTERRUPCIONES :

CAUSAS DE INTERRUPCIÓN

- Pueden interrumpir hasta 128 controladores de periféricos.

ESTADO:



B: Preparado o no.

A: Interrupciones permitidas o no.

Iniciar pantalla: A=1; B=1;

Iniciar teclado: A=1; B=0;

3.8 ALGORÍTMOS. PROGRAMACIÓN

INTERRUPCIONES :

CAUSAS DE INTERRUPCIÓN

- Causas internas:

BK: Originada por la instrucción BRK (“Llamada al supervisor”)

BKV: Originada por la instrucción BRKV (“Cuando (V=1”)

RS: Originada por el indicador RAS (“modo de rastreo”)

Estas interrupciones no se pueden inhibir individualmente.

- Entrada de interrupción no enmascarable.

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

INTERRUPCIONES :

VECTORES DE INTERRUPCIÓN

Periférico 0	2 BYTES	0H
Periférico 1		2H
...		
Periférico 127		FEH
Rastreo		100H
Instrucción BRKV		102H
Instrucción BRK		104H
No enmascarable		106H

3.8 ALGORÍTMOS. PROGRAMACIÓN

INTERRUPCIONES :

ESQUEMAS DE INTERRUPCIÓN:

- **UCP:**
 - Guarda en la pila los contenidos de CP y RE.
 - Pone el indicador PIN a “0” y pasa a investigar la causa de interrupción.
 - Mira la entrada de interrupción no enmascarable.
 - Explora las tres causas internas (programa, desbordamiento y rastreo).
 - Genera una señal de reconocimiento de la interrupción y el HW externo deposita en el Bus A una dirección de vector.

3.8 ALGORÍTMOS. PROGRAMACIÓN

INTERRUPCIONES :

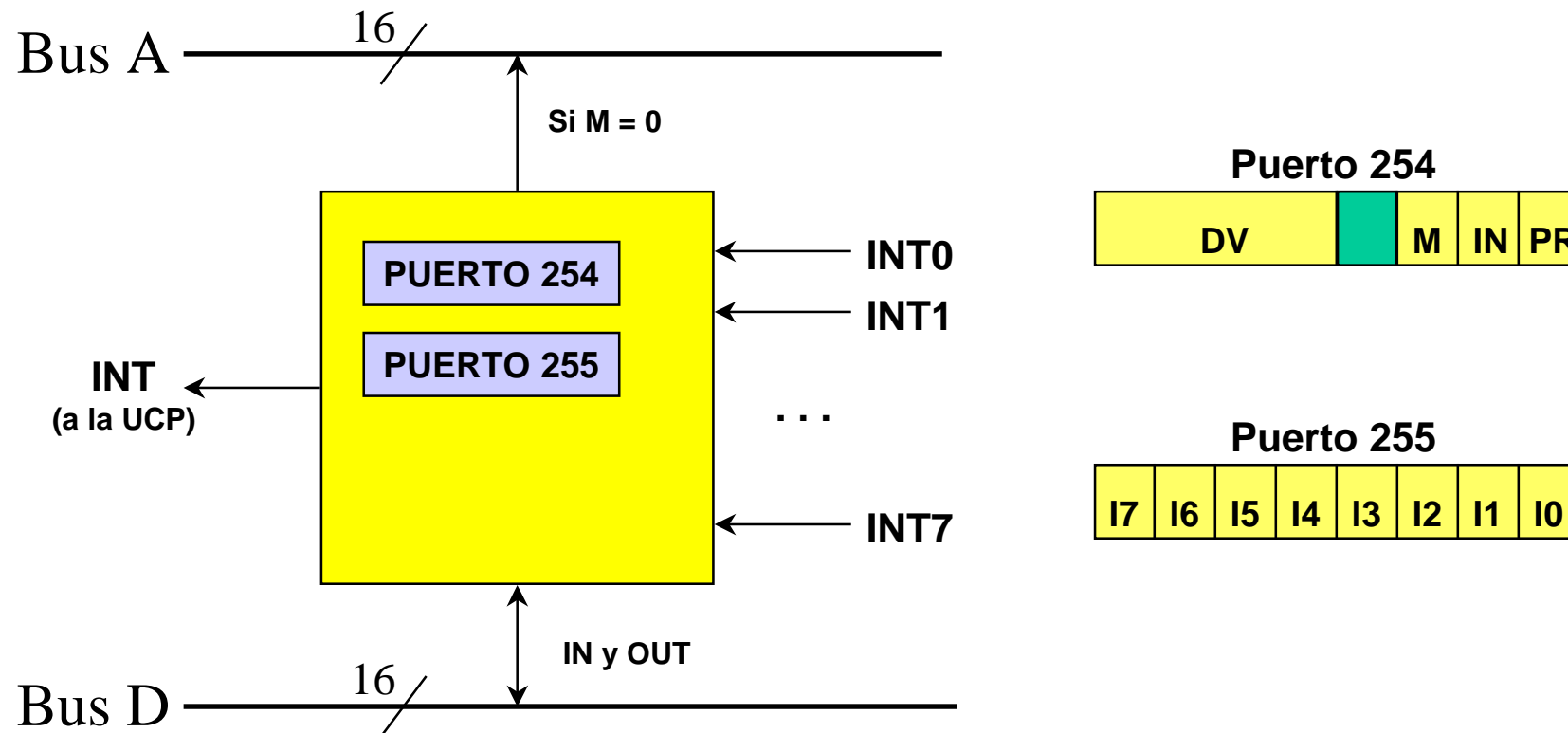
ESQUEMAS DE INTERRUPCIÓN:

- Dependiendo del HW externo:
 - El Hw no identifica al periférico (identificación mediante SW).
 - Consulta por HW (periféricos en cadena).
 - Controlador de interrupciones externo (gestiona prioridades para permitir anidamiento).

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

INTERRUPCIONES :

CONTROLADOR DE INTERRUPCIONES:



3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

ENSAMBLADOR DE ALGORÍTMIZ :

CÓDIGOS DE OPERACIÓN:

Pueden ir acompañados de .B o .W, para indicar que la operación es sobre byte o sobre palabra. “ST.B”.

REGISTROS:

Se indican con un punto seguido del número de registro, excepto el registro RE que se indica con “.E” en las instrucciones POP, PUSH LD y ST.

ORDEN DE LOS OPERANDOS:

1º se escribe el símbolo del registro y 2º la representación simbólica de la dirección de MP donde está el segundo operando.

3.8 ALGORÍTMES. PROGRAMACIÓN

ENSAMBLADOR DE ALGORÍTMES :

MODOS DE DIRECCIONAMIENTO:

AUTOINCREMENTO:	LD.B	.0, [.3++]
INDEXADO:	LD.B	.0, /ETI[.3]
AUTOINCREMENTO INDIRECTO:	LD.B	.0, [[.3++]]
INDEXADO INDIRECTO:	LD.B	.0, [/ETI[.3]]
INMEDIATO:	LD.B	.0, #-125
RELATIVO A PROGRAMA:	LD.B	.0, \$ETI
	LD.B	.0, ETI
DIRECTO:	LD.B	.0, /ETI
RELATIVO A PROGRAMA E INDIRECTO:	LD.B	.0, [\$ETI]
	LD.B	.0, [ETI]

3.8 ALGORÍTMES. PROGRAMACIÓN

ENSAMBLADOR DE ALGORÍTMES :

CONSTANTES NUMÉRICAS:

BINARIO:	B'
OCTAL:	Q'
DECIMAL:	D'
HEXADECIMAL:	H'

CONSTANTES ALFANUMÉRICAS:

Se expresan escribiendo la cadena entre comillas. 1 byte por carácter.
Extremista menor.

ETIQUETAS:

De 1 a 8 caracteres empezando por una letra. Debe haber un espacio en blanco entre la etiqueta y la instrucción o pseudoinstrucción.
Si no hay etiqueta, la primera columna de la línea debe estar en blanco.

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

ENSAMBLADOR DE ALGORÍTMIZ :

DIRECTIVAS:

ORG: Debe ir seguida de una cte. numérica: $0 \leq \text{cte.} \leq 65535$

EQU: Va acompañada de una etiqueta y de una cte.

	ORG	20		
DIRE	EQU	100		
PROG	ADD	.9, /DIRE	; ADD	.9, /100
	ADD	.9, #DIRE	; ADD	.9, #100
	ADD	.9, DIRE	; ADD	.9, 100

END: Siempre al final del programa.

3.8 ALGORÍTMES. PROGRAMACIÓN

ENSAMBLADOR DE ALGORÍTMES :

PSEUDOINSTRUCCIONES:

RES.B: Reserva bytes en memoria.

```
          ORG    101
ZONA  RES.B    50
```

RES: Reserva palabras en memoria.

```
          ORG    101
ZONA  RES      100
```

DATA.B: Se traduce como una secuencia de bytes en memoria.

DATA: Se traduce como una secuencia de palabras en memoria.

```
          ORG    0
          DATA.B H'F,-5,"C"
C128  DATA    128
```

3.8 ALGORÍTMZ. PROGRAMACIÓN

PROBLEMA:

TRADUCIR AL LENGUAJE MÁQUINA:

	ORG	50
	BR	PRG
DOS	EQU	2
ZONAD	EQU	100
FIND	EQU	114
CLV	DATA	0
DRES	RES	1
PRG	LD	.0, #ZONAD
	LD	.1, CLV
BUCLE	CMP	.1, [.0++]
	BNZ	SIGUE
	SUB	.0, #DOS
	ST	.0, DRES
	HALT	
SIGUE	CMP	.0, #FIND
	BNZ	BUCLE
	HALT	
	END	

3.8 ALGORÍTMOS. PROGRAMACIÓN

PROGRAMACIÓN:

Suma de 50 números, almacenados entre las posiciones 50 y 149, dejando el resultado en la posición 150.

	ORG	0
	BR	/PRINC
C	DATA	50
CC	DATA	150
PRINC	LD	.0, /C
	CLR	.1
BUCLE	ADD	.1, [.0++]
	CMP	.0, /CC
	BNZ	/BUCLE
	ST	.1, /150
	HALT	
	END	

3.8 ALGORÍTMES. PROGRAMACIÓN

PROGRAMACIÓN:

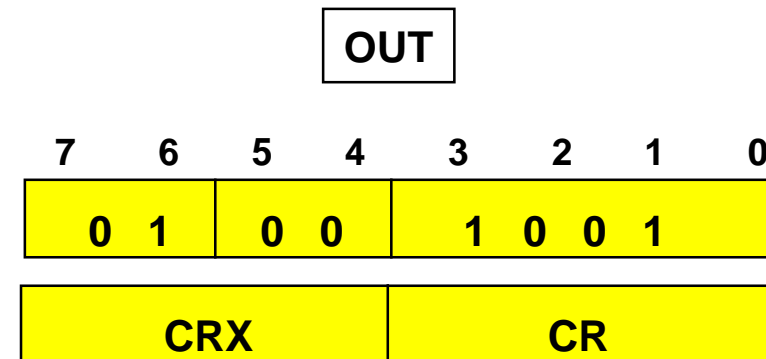
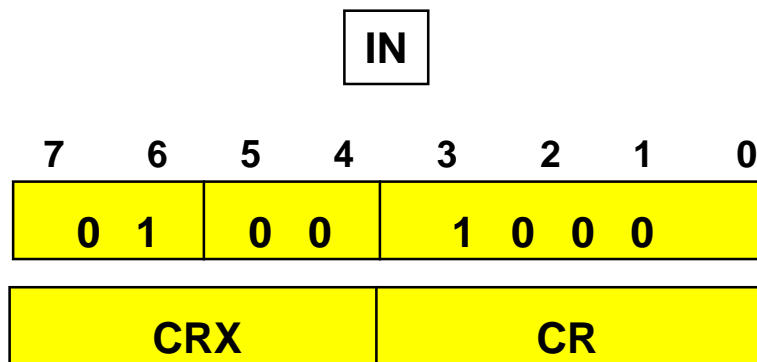
Intercambio de las zonas de memoria A(100-149) y B(200-249)

	ORG	0
CIEN	EQU	100
DOSC	EQU	200
CCINC	EQU	150
	LD	.0, #CIEN
	LD	.1, #DOSC
BUCLE	LD.B	.2, /0[.0]
	LD.B	.3, /0[.1]
	ST.B	.2, [.1++]
	ST.B	.3, [.0++]
	CMP	.0, #CCINC
	BNZ	BUCLE
	HALT	
	END	

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

COMUNICACIONES CON LOS PERIFÉRICOS:

INSTRUCCIONES DE ENTRADA SALIDA



IN .0, [.1]

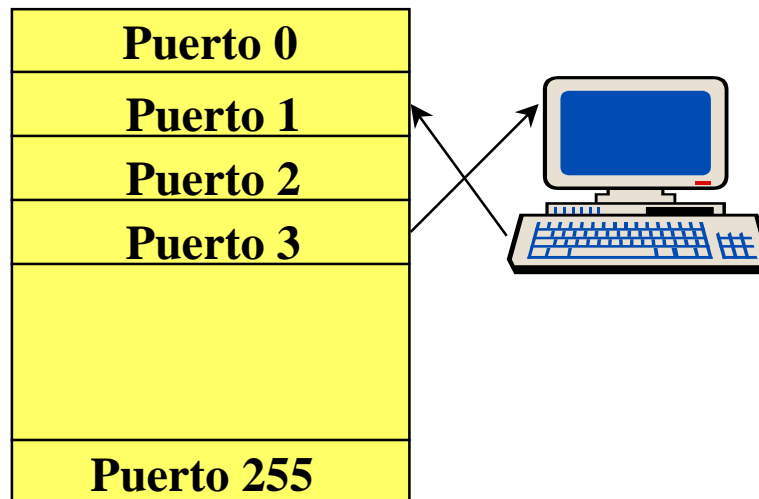
OUT .4, [.7]



3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

COMUNICACIONES CON LOS PERIFÉRICOS:

INICIACIÓN DE LOS PERIFÉRICOS



```
LD.B  .0, #0
LD.B  .1, #1
LD.B  .2, #2
LD.B  .3, #3

CLR   .4
OUT   .4, [.0]
LD.B  .4, #1
OUT   .4, [.2]
```

3.8 ALGORÍTMOS. PROGRAMACIÓN

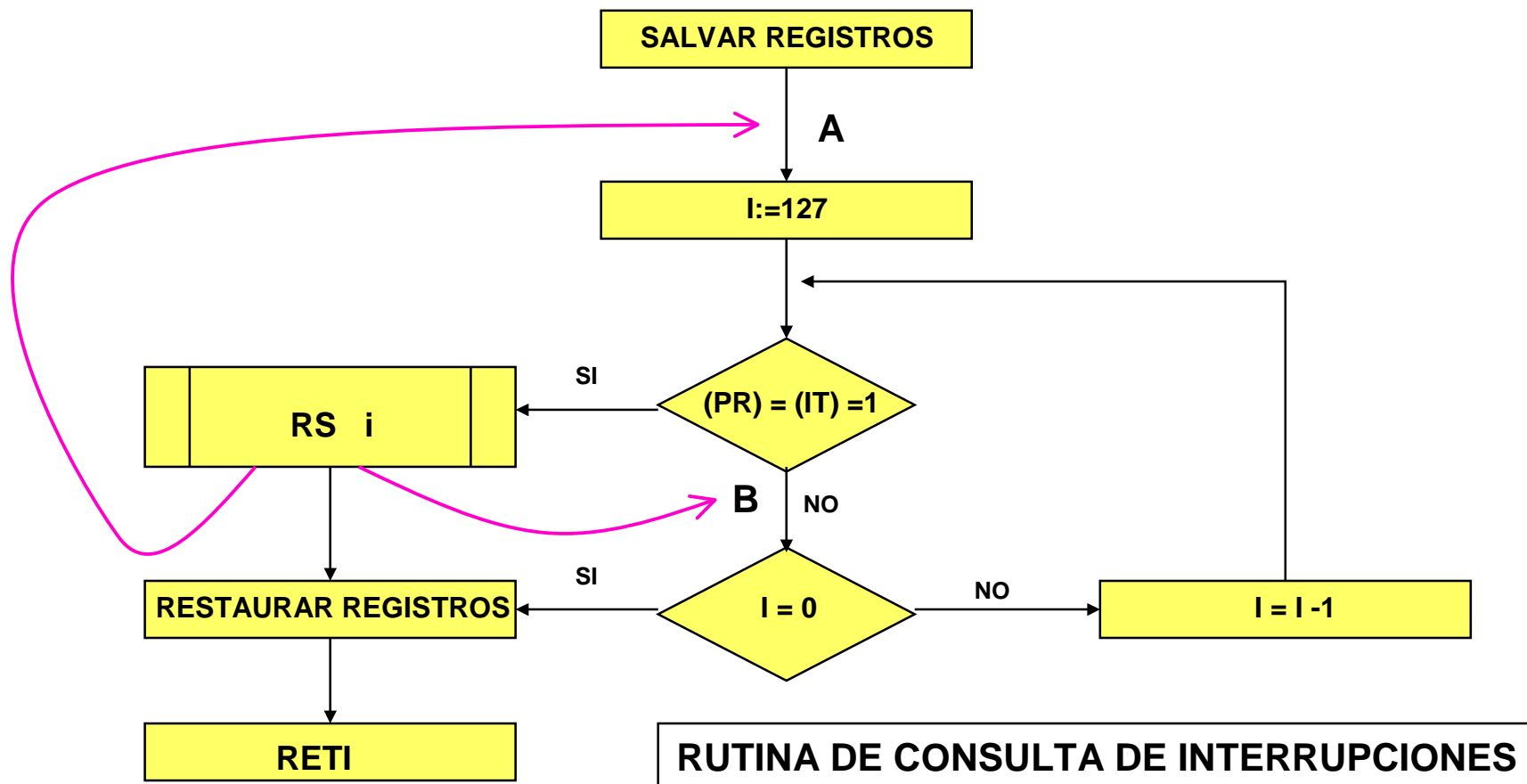
COMUNICACIONES CON LOS PERIFÉRICOS:

LECTURA Y ESCRITURA DE CARACTERES AISLADOS

	ORG	H'F030		
LEECAR	IN	.4, [.0]		
	AND	.4, #1		
	BZ	LEECAR	CALL	LEECAR
	IN	.5, [.1]		
	CALL	ESCCAR	CALL	ESCCAR
	RET			
ESCCAR	IN	.4, [.2]		
	AND	.4, #1		
	BZ	ESCCAR		
	OUT	.5, [.3]		
	RET			
	END			

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

CONSULTA Y SERVICIO DE INTERRUPCIONES:



3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

CONSULTA Y SERVICIO DE INTERRUPCIONES:

TABLA DE PERIFÉRICOS

Dir. MP	+0	+1	+2	+3	...	+19
[1024]	FE	0x	xx	xx	...	xx
[1044]	10	8x	xx	xx	...	xx
[1064]	0E	1x	xx	xx	...	xx
[1084]	00	9x	xx	xx	...	xx
[1104]	FF	xx	xx	xx	...	xx

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

CONSULTA Y SERVICIO DE INTERRUPCIONES:

RUTINA DE CONSULTA DE INTERRUPCIONES

TBPRF	EQU	1024
MSKOP	EQU	H'0080
MSKIT	EQU	H'0003
MSKFIN	EQU	H'FF
	ORG	266
	PUSH	.0
	PUSH	.1
	PUSH	.2
	LD	.0, #TBPRF
	CLR	.1
BUCLE	LD.B	.1, [.0++]
	CMP.B	.1, #MSKFIN
	BZ	FIN
	LD.B	.2, [.0++]

	AND	.2, MSKOP
	BZ	SIGUE
	IN	.2, [.1]
	NOT	.2
	AND	.2, #MSKIT
	BNZ	SIGUE
	CALL	[[.1++]]
FIN	POP	.2
	POP	.1
	POP	.0
	RETI	
SIGUE	ADD	.0, #18
	BR	BUCLE
	END	

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

CONSULTA Y SERVICIO DE INTERRUPCIONES:

PROGRAMA QUE USA LA RUTINA DE SERVICIO DE INTERRUPCIONES

```

---
MENS1    DATA    "Estoy con cálculo 1",H'0D
MENS2    DATA    "Estoy con cálculo 2",H'0D
---
          CLR      .0
          ST.B     .0, /337
          LD       .0, #MENS1
          ST       .0, /338
          LD.B     .1, #2
          IN       .0, [.1]
          OR       .0, #3
          OUT      .0, [.1]
          EI
---

```

```

---
ESPERA   LD.B     .0, /337
          BZ       ESPERA
          CLR      .0
          ST.B     .0, /337
          LD       .0, #MENS2
          ST       .0, /338
          LD.B     .1, #2
          IN       .0, [.1]
          OR       .0, #2
          OUT      .0, [.1]
          ---

```

3.8 ALGORÍTMIZ. PROGRAMACIÓN

CONSULTA Y SERVICIO DE INTERRUPCIONES:

RUTINA DE SERVICIO DE INTERRUPCIONES

	ORG	337
SMENS	RES.B	1
PUNT	RES	1
	LD	.0, PUNT
	LD.B	.1, #3
	LD.B	.2, [.0++]
	OUT	.2, [.1]
	CMP.B	.3, #H'0D
	BZ	FIN
	ST	.0, PUNT
	RET	
FIN	LD.B	.1, #2
	IN	.2, [.1]

	AND	.2, #1
	BZ	FIN
	LD.B	.2, #H'0A
	OUT	.2, [.1]
	LD.B	.1, #2
	IN	.2, [.1]
	AND	.2, #H'FD
	OUT	.2, [.1]
	LD.B	.0, #1
	ST.B	.0, SMENS
	RET	
	END	

3.8 ALGORÍTMOS. PROGRAMACIÓN

CONSULTA Y SERVICIO DE INTERRUPCIONES:

ANIDAMIENTO DE INTERRUPCIONES

ACCIONES DE LA RUTINA DE SERVICIO:

- Guardar los registros de trabajo de la RS.
- Inhibir las interrupciones de prioridad inferior o igual.
- Ejecutar la instrucción EI.
- Comenzar ejecución.
- Ejecutar DI, restaurar registros, permitir interrupciones de los periféricos con menos prioridad, y volver a la RCI que devolverá el control al programa interrumpido.

(****)

3.8 ALGORÍTMOS. PROGRAMACIÓN

CONSULTA Y GESTIÓN DE PRIORIDADES POR HW:

- **CONSULTA POR HW**
- **CONTROLADOR DE INTERRUPCIONES EXTERNO**