

Pontificia Universidad Católica de Chile  
Escuela de Ingeniería  
Departamento de Ciencia de la Computación



## IIC2343 – Arquitectura de Computadores

Arquitectura x86

**Profesor:** Hans Löbel

# Arquitectura x86 es de las más utilizadas en la actualidad

- El conocimiento de esta arquitectura resulta fundamental para aplicaciones complejas.
- Presenta **diferencias claves** con la arquitectura del computadores básico.
- Puede definirse como **Von Neuman + CISC**.
- Veremos la versión de 16 bits, usada hasta el 286 (386 es de 32 bits).
- Actualmente se utiliza la ISA x86-64, propuesta y popularizada por:

AMD



## Veamos primero la **microarquitectura**

- 4 registros de propósito general de 16 bits (**AX**, **BX**, **CX**, **DX**), divisibles en sectores altos y bajos (**AX = AH | AL**) (¿Por qué?).
- BX se utiliza además para el direccionamiento indirecto (registro base).
- 2 registros de 16 bits para uso general y direccionamiento indirecto (**SI**, **DI**), usados como registro índice.
- Instruction pointer (**IP**), stack pointer (**SP**) y base pointer (**BP**), todos de 16 bits.

## Veamos primero la **microarquitectura**

- Unidad de control **microcode** (**CISC**).
- Sólo una ALU como unidad de ejecución (FPU se introdujo en el 486).
- 6 condition codes: Z, S, C, O, P, A.
- Direcciones de memoria de 16 bits.
- Palabras de memoria de 8 bits.
- Stack en memoria, SP apunta al **último elemento** ingresado al stack.

## ISA x86 tiene algunas similitudes con la del computador básico

- Instrucciones de transferencia, aritméticas, lógicas, saltos, subrutinas.
- Tipos de datos nativos de 8 y 16 bits, con y sin signo.
- Múltiples tipos de direccionamiento:
  - ☐ directo
  - ☐ indirecto por reg.
  - ☐ indirecto por reg. base y offset
  - ☐ indirecto con reg. base y reg. Índice
  - ☐ indirecto con reg. base, reg. índice y offset

## Definición y uso de variables es distinto en **assembly x86 16 bits**

- Soporta **2** tipos: **byte** de **8** bits y **word** de **16** bits
- Son representados por **db** (byte) y **dw** (word)
- Arreglos también pueden ser de estos tipos
- Datos son almacenados en **little endian**.
- Todo esto implica que manejo de memoria requiere mayor cuidado
- Instrucción **LEA *reg*, *var*** nos permite almacenar en el registro ***reg*** la dirección de la variable ***var***

## ¿Cómo queda la memoria luego de declarar variables?

- Existen 4 variables declaradas a partir de la dirección 0:
  - var1 db 0x0A y var2 dw 0x07D0
  - arr1 db 0x01, 0x02, 0x03 y arr2 dw 0x0A0B, 0x0C0D

Variable	Dirección (16 bits)	Palabra (8 bits)
var1	00	0x0A
var2	01	0xD0
arr1	02	0x07
	03	0x01
	04	0x02
arr2	05	0x03
	06	0x0B
	07	0x0A
	08	0x0D
	09	0x0C

## Ejemplo Multiplicación: Código Java

```
public static void mult()  
{  
    int a = 10;  
    int b = 200;  
    int res = 0;  
    while(a > 0)  
    {  
        res += b;  
        a--;  
    }  
    System.out.println(res);  
}
```



## Ejemplo Multiplicación: Código Assembly x86

```
;Calculo de la multiplicacion res = a*b

MOV AX, 0
MOV CX, 0
MOV DX, 0

MOV CL, a      ;CL guarda el valor de a
MOV DL, b      ;DL guarda el valor de b

start:
CMP CL, 0      ;IF a <= 0 GOTO end
JLE endprog

ADD AX, DX     ;AX += b

DEC CL        ;a--
JMP start

endprog:

MOV res, AX    ;res = AX

RET

a      db 10
b      db 200
res    dw 0
```

## ISA x86 aprovecha ventajas de CISC

- Arquitectura CISC permite incluir instrucciones aritméticas complejas como MUL y DIV, que utilizan varios ciclos:

$MUL\ op \Rightarrow AX = AL \times op$

$MUL\ op \Rightarrow DX|AX = AX \times op$

$DIV\ op \Rightarrow AL = AX \div op$

$DIV\ op \Rightarrow AX = DX|AX \div op$

```
;Calculo de la multiplicacion res = a*b
```

```
MOV AX, 0
```

```
MOV AL, a          ;AL = a  
MUL b              ;AX = AL*b
```

```
MOV res, AX        ;res = AX
```

```
RET
```

```
a      db 10  
b      db 200  
res    dw 0
```

## Uso de **subrutinas** en **x86** presenta mayor complejidad que en el **computador básico**

- En nuestro computador, el **stack** almacenaba la dirección de retorno.
- No había una convención sobre donde almacenar los parámetros y valores de retorno.
- En **x86**, utilizaremos el **stack** de manera más explícita: parámetros, retorno, variables locales.
- Uso del registro **BP** (base pointer) es fundamental para facilitar el manejo de todos estos datos.

## Uso de subrutinas requiere la definición de **convenciones de llamada** (*calling conventions*)

- Las convenciones definen la interfaz sobre la cual trabajará el código de la subrutina.
- Una convención de llamada debe especificar lo siguiente:
  - Donde se encuentran los parámetros (stack, registros o una mezcla de ambos).
  - Si se usa el stack, el orden en que los parámetros son entregados.
  - Definición de responsabilidades de restauración del stack, entre la subrutina y el código que la llama.

## Uso de subrutinas requiere la definición de convenciones de llamada (*calling conventions*)

- Existen múltiples convenciones: *stdcall*, *cdecl*, *fastcall*, *safecall*, *syscall*, *thiscall*,...
- Se dividen entre las que asignan la responsabilidad de limpieza del stack a la subrutina, y las que se la asignan al código que llama a la subrutina.
- Ocuparemos la convención *stdcall*, que es la usada por la API Win32 de Microsoft.

*stdcall* deposita en la subrutina la responsabilidad de limpiar el stack

La convención *stdcall* especifica los siguientes 3 puntos:

1. Los parámetros son pasados de derecha a izquierda, usando el stack.
2. El retorno se almacenará en el registro **AX**
3. La subrutina se debe encargar de dejar **SP** apuntando **en la misma posición** que estaba antes de pasar los parámetros.

En *stdcall*, *SP* y *BP* permiten tener llamadas anidadas de subrutinas (recursión) y variables locales

SP →	Variables locales
BP →	Base Pointer anterior a la llamada
	Dirección de retorno
	Parámetros de la subrutina



Se deben ejecutar **2 pasos** al momento de llamar a una subrutina

1. Agregar los parámetros al **stack** usando la instrucción **PUSH**. Los valores agregados **sólo** pueden ser de **16 bits**.
2. Llamar a la subrutina con la instrucción **CALL**, lo que almacena en el **stack** la dirección de retorno y ejecuta el salto a la dirección de la subrutina.

Dentro de la subrutina,  
son 5 los pasos a ejecutar

1. Guardar el valor actual de BP en el stack y cargar el valor de SP en BP:

PUSH BP

MOV BP, SP

En caso de usar **variables locales**, se debe reservar espacio para estas, moviendo **SP *n*** posiciones hacia arriba, donde ***n*** es el número de palabras de memoria que usan las variables:

SUB SP, *n*

Dentro de la subrutina,  
son 5 los pasos a ejecutar

2. Ejecutar la subrutina. Para acceder a los parámetros se usa direccionamiento mediante BP. Así, el primer parámetro estará en BP+4, el segundo en BP+6, etc.

De la misma manera, las variables locales se acceden usando BP, pero con offset negativo, BP-2, etc.

3. Al finalizar la subrutina se debe recuperar el espacio de las variables locales:

ADD SP, n

Dentro de la subrutina,  
son 5 los pasos a ejecutar

4. Rescatar el valor previo de BP:

`POP BP`

5. Mover SP al valor previo al paso de los parámetros:

`RET n`

donde *n* indica la cantidad de palabras de memoria usadas por los parámetros.

Pontificia Universidad Católica de Chile  
Escuela de Ingeniería  
Departamento de Ciencia de la Computación



## IIC2343 – Arquitectura de Computadores

Arquitectura x86

**Profesor:** Hans Löbel