

1. ARCHITEKTURA PROCESORÓW INTEL X86

1.1. Historia

x86 to rodzina architektur (modelów programowych) procesorów firmy Intel, należących do kategorii CISC, stosowana w komputerach PC, zapoczątkowana przez i wstecznie zgodna z 16-bitowym procesorem 8086, który z kolei wywodził się z 8-bitowego układu 8085. Nazwa architektury wywodzi się od nazw pierwszych modeli z tej rodziny, których numery kończyły się liczbą 86.

Wyróżnia się:

- **x86** - procesory od 8086 (rok 1978) do 286, które były układami o architekturze 16-bitowej.
- **x86-32** (IA-32) - procesor 80386 (rok 1985), w którym dokonano rozszerzenia słowa do 32 bitów, unikając jednak konieczności natychmiastowej wymiany wszystkich komputerów, poprzez zachowanie trybów zgodności z poprzednimi rozwiązaniami.
- **x86-64** (AMD64) - procesory 64-bitowe. Architekturę (model programowy) takich procesorów, ze względu na wciąż zachowywaną wsteczną kompatybilność z pierwowzorami o architekturze x86, oznacza się symbolem x86-64. Rozwiązanie to zostało wprowadzone jednak przez firmę AMD, a dopiero później zaadoptowane przez Intela jako EM64T.

1.2. Organizacja pamięci (procesory 8086/8088)

- Procesory 8086 posiadają magistralę adresową składającą się z **20** linii adresowych, co oznacza że w trybie **bezpośrednim** mogą zaadresować ponad milion (**2²⁰** czyli 1 048 576) komórek pamięci.

- Pojedyncza komórka pamięci ma wielkość 1 bajta więc procesory te mogą zaadresować **1MB** pamięci (2²⁰ bajtów).
- Wszystkie komórki pamięci posiadają swoje **adresy fizyczne**.
Najmniejszy adres to 0 a największy 1 048 575 (111111111111111111b czyli FFFFFh).

pamięć (1 komórka = 8 bitów = 1 bajt)								adres fizyczny (hex)	adres fizyczny (dec)
								- FFFFFh	1048575
								- FFFFEh	1048574
								- FFFFDh	1048573
								- FFFFC	1048572
...							
								- 00006h	6
								- 00005h	5
								- 00004h	4
								- 00003h	3
								- 00002h	2
								- 00001h	1
								- 00000h	0

1.3. Jednostki pamięci

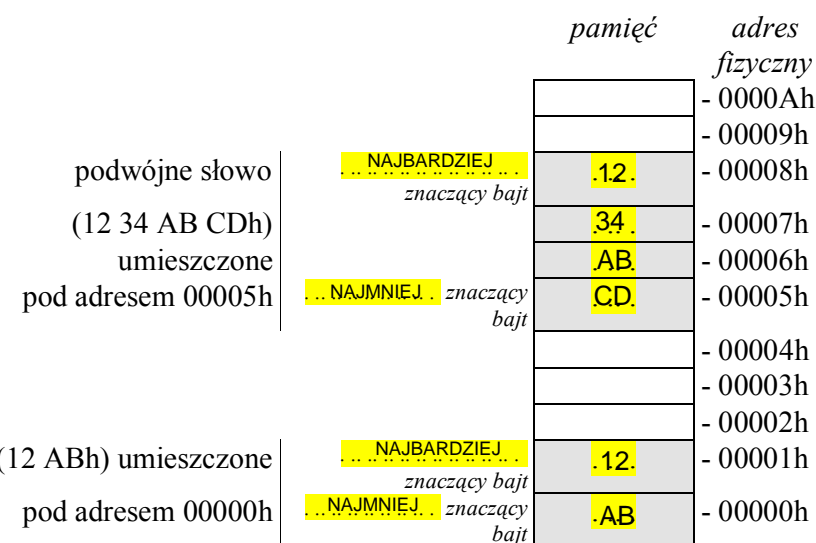
- Pojedyncza komórka pamięci to wielkość **zbyt mała**, żeby można było efektywnie wykonywać programy oraz zarządzać danymi i dostępną pamięcią (na jednym bajcie można zapisać wartości od 0 do **255** (FFh)).
- Wykorzystywane są jeszcze większe jednostki pamięci – takie jak: **słowo** (w tej 16-bitowej architekturze ma wielkość dwóch bajtów), podwójne słowo, poczwórne słowo, paragraf, strona, segment.

Jednostka	Nazwa (w assemblerze)	Liczba bajtów	Przykład
bajt	.BYTE	1	1Ah
słowo	.WORD	2	12 ABh
podwójne słowo	DWORD	4	12 34 AB CDh
poczwórne słowo	QWORD	8	
paragraf	.PARA	16	
strona	PAGE	256	
segment	.SEGMENT	65536	

- Część spośród jednostek pamięci przeznaczona jest głównie do PRZECHOWYWANIA danych a część do ZARZADZANIA pamięcią (ADRESACJI tych danych oraz rozkazów wchodzących w skład programu komputerowego).

1.4. Umieszczanie danych w pamięci

- Kiedy w pamięci należy umieścić daną WIEKSZA niż jeden bajt (np. słowo czy podwójne słowo), problemem staje się KOLEJNOŚĆ umieszczania w pamięci poszczególnych jej bajtów.
- W architekturze x86 obowiązuje zasada umieszczania danych w pamięci nazywana LITTLE ENDIAN – zgodnie z nią – NAJMNIEJ znaczący bajt (ang. *low-order byte*) umieszczany jest pod adresem wskazanym jako adres danej, a kolejne bajty (bardziej znaczące) pod następnymi, STARSZYMI adresami.



- Forma zapisu little endian jest wykorzystywana przez procesory Intel x86, AMD64, DEC VAX.

Uwaga: Istnieje „odwrotna” forma zapisu tzw. BIG ENDIAN, w której najbardziej znaczący bajt umieszczony jest jako pierwszy. Jest ona wykorzystywana także przez procesory, jak np. SPARC, Motorola 68000, PowerPC 970, IBM System/360.

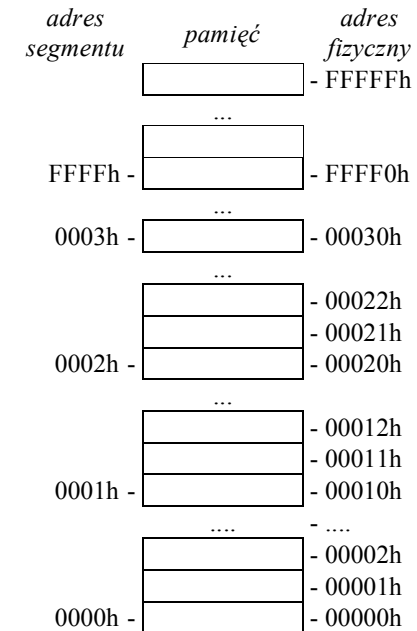
Ponadto istnieją także procesory, w których można przełączyć tryb kolejności bajtów, należą do nich na przykład PowerPC (do serii PowerPC G4), SPARC.

Etymologia nazw

Angielskie nazwy „big endian” i „little endian” pochodzą z książki Jonathana Swifta „Podróże Guliwera” i odnoszą się do mieszkańców Liliputu, których spór o to, czy ugotowane jajko należy tłuc od grubego (tępego), czy od cienkiego (ostrego) końca, doprowadził do podziału na dwa stronnictwa toczące ze sobą niekończące się, choć bezsensowne dysputy i wojny.

1.5. Segmenty pamięci

- Spośród wymienionych jednostek pamięci, na szczególną uwagę zasługuje **PARAGRAF** i **SEGMENT**.
- Paragraf to **KOLEJNO 16** bajtów (komórek pamięci) poczynając od początku obszaru pamięci (adresu 0h).
- Komórka pamięci, w której zaczyna się paragraf nosi miano **GRANICA** **PARAGRAFU** i ma adres fizyczny podzielny przez 16 (10h) – np. komórki o adresach: 0, 16, 32, 48, 64 itd. (czyli w systemie szesnastkowym: 0h, 10h, 20h, 30h, 40h itd.).
- Na granicy każdego paragrafu zaczyna się **SEGMENT**.
- Segment składa się (zazwyczaj – niektóre są mniejsze) z **65536** komórek pamięci, a więc ma wielkość **65kB**.
- Wielkość segmentu wynika z wielkości **REJESTRÓW**, które są **16** bitowe ($2^{16} = 65\ 536$). Uwzględniając właściwości paragrafów, należy zauważyć, że:
- Segmentów w 1MB pamięci jest **65536**.



1.6. Adres logiczny a adres fizyczny

- Afizyczne, chociaż wydaje się bardzo proste i wygodne w użyciu, w praktyce są zastępowane przez **ADRESY LOGICZNE**.
- Adresacja logiczna jest możliwa dzięki podziałowi pamięci na segmenty (tzw. **SEGMENTACJA** pamięci).
- Segment to obszar pamięci, do której procesor w danej chwili może mieć **DOSTĘP**.
- Każda komórka w segmencie jest ponumerowana – numer komórki w segmencie to tzw. **OFFSET** (**PRZESUNIECIE**), czyli offset jest to adres komórki (liczony od **ZERA**) w obrębie danego segmentu.

- Segment i offset **... ADRES LOGICZNY ...** w postaci:

... ADRES.SEGMENTU... : .OFFSET .

- Przekształcenie adresu logicznego na adres fizyczny wygląda następująco:

$$\text{adres fizyczny komórki} = (\text{adres segmentu}) * \text{.10h.} + \text{.OFFSET.}$$

- Ta sama komórka pamięci może mieć **... WIELE .** adresów logicznych – wynika to z faktu, że segmenty na siebie nachodzą.

Przykład

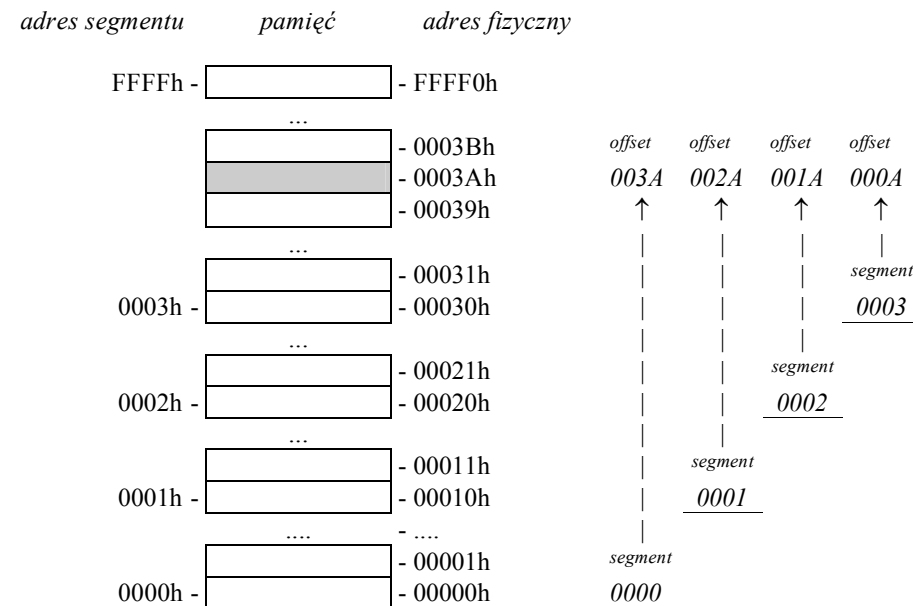
Komórka o adresie fizycznym 0003Ah posiada cztery adresy logiczne:

0000h: 003Ah,

0001h:002Ah,

0002h:001Ah,

0003h:000Ah.



$$0000h:003Ah = 0h \times 10h + 3Ah = 3Ah$$

$$0001h:002Ah = 1h \times 10h + 2Ah = 10h + 2Ah = 3Ah$$

$$0002h:001Ah = \dots$$

$$0003h:000Ah = \dots$$

Pytanie

Jak obliczyć dwa z możliwych adresów logicznych komórki o adresie fizycznym 09AB12h?

Pytanie

Ile maksymalnie adresów logicznych (w postaci segment:offset) może mieć komórka?

Inaczej pytanie to brzmi: Do ilu maksymalnie segmentów może należeć jedna komórka?

1.7. Rejestry

1.7.1. Podział rejestrów

Rejestr - jest to komórka pamięci dostępna **BEZPOŚREDNIO** dla procesora. Jest ona elementem procesora.

rejestry ogólnego przeznaczenia

AX	AKUMULATOR (<i>accumulator</i>)
AH	AL
BX	rejestr BAZOWY (BASE register)
BH	BL
CX	rejestr ZLICZAJĄCY (COUNTER register)
CH	CL
DX	rejestr DANYCH (DATA register)
DH	DL

rejestry wskaźnikowe i indeksowe

SP	wskaźnik STOSU (STACK pointer)
BP	wskaźnik BAZY (BASE pointer)
SI	indeks ZRÓDŁA (SOURCE index)
DI	indeks przeznaczenia (DESTINATION index)

rejestry segmentowe

CS	segment KODU (<i>code segment</i>)
DS	segment DANYCH (<i>data segment</i>)
SS	segment STOSU (<i>stack segment</i>)
ES	segment DODATKOWY (EXTRA segment)

wskaźnik rozkazów

IP	wskaźnik rozkazów (INSTRUCTION pointer)
-----------	---

znaczniki

Flags	rejestr ZNACZNIKÓW (<i>flags pointer</i>)
--------------	--

1.7.2. Rejestry ogólnego przeznaczenia

Rejestry te wykorzystywane są głównie:

AX - akumulator - do operacji arytmetycznych i logicznych.

BX - rejestr bazowy - do adresowania pamięci.

CX - rejestr zliczający - jako licznik.

DX - rejestr danych - przy operacjach dzielenia i mnożenia oraz przy wysyłaniu i odbieraniu danych do i z portów.

Uwaga: Rejestry AX, BX, CX, DX (16 bitowe) można traktować jako **PARĘ** rejestrów 8 bitowych:

$AX = AH - AL$

$BX = BH - BL$

$CX = CH - CL$

$DX = DH - DL$

1.7.3. Rejestry wskaźnikowe i indeksowe

SP - wskaźnik stosu - przechowuje **OFFSET DO STOSU**.

Wykorzystywany przy standardowych operacjach odczytywania i zapisywania danych na stos.

BP - wskaźnik bazy - służy do adresowania pamięci. Wykorzystywany przy niestandardowych operacjach zapisu i odczytu stosu.

SI - indeks źródła - wskazuje obszar, z którego **POBIERANE** są dane (czyli zawiera offset z segmentu danych).

DI - indeks przeznaczenia - wskazuje obszar, do którego **WYSYŁANE** są dane (czyli zawiera offset z segmentu danych).

1.7.4. Rejestry segmentowe

CS - segment kodu - zawiera adres segmentu, w którym znajdują się aktualnie wykorzystywane rozkazy

DS - segment danych - zawiera adres segmentu, w którym znajdują się dane (zmienne programu).

SS - segment stosu - zawiera adres segmentu stosu

ES - segment dodatkowy - zawiera adres segmentu dodatkowego służącego najczęściej wymianie danych.

1.7.5. Wskaźnik rozkazów

IP - zawiera offset aktualnie wykonywanej instrukcji.

1.7.6. Rejestr znaczników

- Procesory 8086 mają 9 znaczników (flag).
- Samo przeznaczenie flag jest standardowe, tzn. flagi
 - albo informują o tym co zaszło w wyniku wykonywanej operacji,
 - albo wpływają na przebieg (sposób) jej wykonywania.
- Wartość 1 - na określonej pozycji oznacza, że znacznik jest ustawiony, wartość 0 - że nie jest ustawiony.

	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
					OF	DF	IF	TF	SF	ZF	0	AF	1	PF	1	CF
1					OV	DN	EI		NG	ZR		AC		PE		CY
0					NV	UP	DI		PL	NZ		NA		PO		NC

CF (carry flag) - znacznik przeniesienia

Przyjmuje wartość 1 gdy na skutek wykonanego działania nastąpiło przeniesienie bitu z najbardziej znaczącego na zewnątrz lub pożyczka z zewnątrz do bitu najbardziej znaczącego (np. przy odejmowaniu).

Przykład

1010 1110	0000 0001
+ 0111 0100	- 0000 0011
-----	-----
1 0010 0010 (CF = 1)	1111 1110 (CF = 1)

PF (parity flag) - znacznik parzystości

Przyjmuje wartość 1 gdy w wyniku wykonywanego działania liczba bitów o wartości 1 w mniej znaczącym bajcie wyniku jest parzysta.

Przykład

0010 1100
+ 1011 0001

1101 1101

PF = 1

AF (auxiliary carry flag) - znacznik przeniesienia pomocniczego

Przyjmuje wartość 1 gdy nastąpiło przeniesienie z bitu 3 na 4 lub pożyczka z bitu 4 na 3.

Uwaga: bity są numerowane od 0

ZF (zero flag) - znacznik zera

Przyjmuje wartość 1 gdy wynik ostatniej operacji arytmetycznej wynosi 0.

SF (*sign flag*) - znacznik znaku

Przyjmuje wartość 1 gdy najbardziej znaczący bit w otrzymanym wyniku jest równy **1**.

TF (*trap flag*) - znacznik pracy krokowej

Jeżeli jego wartość jest równa 1 to po każdej wykonanej instrukcji procesora wywoływane jest tzw. **przerwanie pracy krokowej**.

IF (*interrupt flag*) - znacznik zezwolenia na przerwanie

Jeżeli jego wartość wynosi 1 to przerwanie sprzętowe ma być wykonane **natychmiast** po zgłoszeniu, a nie po skończeniu wykonywanego programu.

DF (*direction flag*) - znacznik kierunku

Jeżeli jego wartość wynosi 1 to dane (ciągi słów) będą pobierane w kierunku malejących adresów pamięci.

OF (*overflow flag*) - znacznik nadmiaru (przepełnienia)

Przyjmuje wartość 1 jeżeli przy wykonywaniu operacji arytmetycznej wystąpiło **przepełnienie** - tzn. **przeniesienie na bit znaku** (lub z bitu znaku została pobrana pożyczka), ale **nie wystąpiła** przeniesienie z bitu znaku **na zewnątrz** (lub pożyczka z zewnątrz na bit znaku) - tzn. CF=0. Stan tego znacznika jest istotny przy działaniu na liczbach ze znakiem.

0110 1010	(+106)	1111 1111	(-1)
+ 0101 1001	+(+89)	+ 1111 1111	+(-1)
-----	-----	-----	-----
1100 0011	(-67)	1 1111 1110	(-2)
(OF = 1)		(OF = 0, CF = 1)	

1.8. Adresacja segmentów programu

Segment Stosu	00	□ SS:SP - bieżące słowo (12 ABh) na stosie
	00	
	12	
	AB	
	
Segment Kodu	...	□ CS:IP - bieżąca instrukcja programu
	instrukcja 4	
	instrukcja 3	
	instrukcja 2(MSB)	
	instrukcja 2(LSB)	
Segment Danych	instrukcja 1	□ DS:SI pobierana zmienna 3Ah spod adresu DS:0005
	...	
	...	
	3A	
	a	
	b	- zmienna 'abc' pod adresem DS:0002
	c	
	...	
	...	
	...	

MSB - Najbardziej Znaczący Bajt (Bit) *Most Significant Byte (Bit)*

LSB - Najmniej Znaczący Bajt (Bit) *Least Significant Byte (Bit)*

Przykładowy Segment Kodu

```
146B:0100 INC AX
146B:0101 INC BX
146B:0102 INC CX
146B:0103 INC DX
146B:0104 MOV AX,41
146B:0107 ADD AL,03
146B:0109
```


adres	komorki pamieci	ASCII podstawowe
-d CS:0100		
146B:0100	40 43 41 42 B8 41 00 04-03 3E 43 04 00 0E 07 C3	@ CA B . A .&.>C.....
146B:0110	BA 42 86 E9 65 FE BF 81-00 8B 36 92 34 00 5A 14	.B...e.....6.4.Z.
146B:0120	BE C6 DB 8B 74 09 03 C6-50 E8 0D FA 58 E8 5A 00t...P...X.Z.
146B:0130	03 F1 2B C6 8B C8 E8 7B-F4 83 F9 7F 72 0B B9 7E	..+....{....r...~
146B:0140	00 F3 A4 B0 0D AA 47 EB-08 AC AA 3C 0D 74 02 EBG.....<.t..
146B:0150	F8 8B CF 81 E9 82 00 26-88 0E 80 00 C3 8B 1E 92&.....
146B:0160	DE BE 1A D4 BA FF FF B8-00 AE CD 2F 3C 00 C3 A0/<...
146B:0170	DB E2 0A C0 74 09 56 57-E8 2A 21 5F 5E 73 0A B9t.VW.*!_^s..

- Adresy ze stosu:

SS:0000 - adres **poczatku** stosu

SS:SP - adres **bieżącego elementu** na stosie

- Adres bieżącej instrukcji:

CS:0000 - adres **poczatku** segmentu kodu

CS:IP - adres **bieżącej instrukcji** programu

- Adresy danych:

DS:0000 - adres **poczatku** segmentu danych

Uwaga: Przy odwoływaniu się do pamięci offset komórki z daną może być przechowywany tylko w rejestrach: **BX, BP, SI, DI** i w żadnym innym.

Uwaga: BX jest **jednym** rejestrem ogólnego przeznaczenia, który może przechowywać ten offset.

Przykład

DS:SI - adres w segmencie danych skąd pobierane są dane

DS:DI - adres w segmencie danych gdzie wysyłane są dane

DS:BX - adres w segmencie danych

Dla rejestrów **BX, SI, DI** domyślnym rejestrem jest **DS:segment danych**

.. .., tzn. użycie w instrukcji samego SI jako adresu danej oznacza, że chodzi o daną spod adresu DS:SI

Przedrostki zmiany segmentu

Jeżeli w przypadku rejestrów BX, SI, DI chcemy wskazać, że chodzi o inny segment, to można użyć przedrostków zmiany segmentu, takich jak: CS:, DS:, SS:, ES:, np.

MOV CS:SI,AX

Uwaga: W programie *DEBUG* dane pobierane z pamięci należy pisać „bez dwukropka” - np. *MOV ES[BX],AX*

1.9. Charakterystyka architektury IA-32

- **IA-32 (Intel Architecture 32 bit)** - 32-bitowy model programowy mikroprocesora opracowany przez firmę Intel. Nazywany także **x86-32** ponieważ opiera się na 32-bitowym rozwinięciu architektury rodziny x86.
- Architektura IA-32 zaliczana jest z reguły do kategorii **CISC**, choć technologie wprowadzane stopniowo w nowszych wersjach procesorów IA-32 spełniają także wiele cech procesorów **RISC**.
- Model IA-32 został wprowadzony w 1985 roku procesorem Intel 80386 i do dnia dzisiejszego jest najpopularniejszym modelem architektury stosowanym w komputerach, choć rozpoczął się już proces wypierania go przez model 64-bitowy EM64T (tzw. **x86-64**) i inne architektury 64-bitowe.

1.9.1. Tryby pracy

Procesory IA-32 posiadają trzy podstawowe tryby pracy, określające m.in. sposób zarządzania pamięcią i uprawnienia użytkownika.

- **tryb rzeczywisty** – tryb zgodny z najstarszymi procesorami rodziny x86 z Intel 8086 włącznie. W trybie tym występuje segmentacja pamięci, rozmiar segmentu jest stały i wynosi 64 KB. Przestrzeń adresowa ograniczona jest do 1 MB, do adresowania wykorzystuje się rejestry segmentowe oraz offset. W trybie tym współczesne procesory pracują jedynie od chwili uruchomienia do przekazania kontroli systemowi operacyjnemu.
- **tryb chroniony** - tryb inicjalizowany i w znacznej mierze kontrolowany przez system operacyjny. Pamięć może być zorganizowana w segmenty dowolnej wielkości, fizyczna przestrzeń adresowa ograniczona jest z reguły do 64 GB, liniowa przestrzeń adresowa do 4 GB. Rodzaj adresowania zależy od systemu operacyjnego - może być stosowany tzw. model płaski (bez segmentacji), model z segmentacją analogiczną do trybu rzeczywistego, lub - najczęściej - adresowanie nieliniowe (tzw. logiczne). W adresowaniu nieliniowym adres fizyczny jest zależny od wpisu w systemowej tablicy deskryptorów, na który wskazuje selektor. W trybie chronionym procesor wspiera wielozadaniowość, chroni przed nieupoważnionym dostępem do urządzeń wejścia/wyjścia.
- **tryb wirtualny V86** - odmiana trybu chronionego, która jest symulacją trybu rzeczywistego. Służy np. do uruchamiania programów MS-DOS.
- **tryb SMM** (System Management Mode) - jest to tryb przeznaczony do zarządzania sprzętem przez systemy operacyjne, niedostępny z poziomu użytkownika.

1.9.2. Podstawowe rejestry w architekturze IA-32

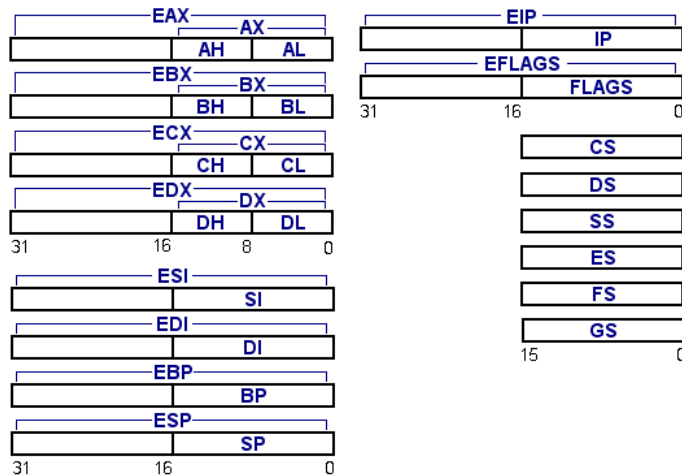
W procesorach opartych na modelu IA-32 dostępne są następujące rejestry:

- **Rejestry ogólnego przeznaczenia** (32-bitowe): EAX - rejestr akumulacji, EBX - rejestr bazowy, ECX - rejestr licznika, EDX - rejestr danych.
- **Rejestry wskaźnikowe i indeksowe** (32-bitowe): ESI - źródło, EDI - przeznaczenie, EBP - wskaźnik bazowy, ESP - wskaźnik stosu.

Z rejestrów ogólnego przeznaczenia można korzystać także jako rejestrów 16-bitowych (wykorzystywane jest wtedy młodsze 16 bitów rejestru 32-bitowego). Rejestry takie oznacza się z pominięciem litery E na początku symbolu. Dodatkowo, w przypadku rejestrów danych (EAX-EDX) można się odwoływać do ich 8-bitowych części - najmłodsze 8 bitów rejestru AX oznaczane jest przez AL, kolejne 8 przez AH. Odpowiednio najmłodsze bity rejestru BX oznacza się przez BL itd.

- **Rejestry segmentowe** - w procesorach IA-32 zdefiniowano sześć 16-bitowych rejestrów segmentowych, służących do określania adresu fizycznego bądź jako selektory w trybach stosujących segmentację pamięci. Są to: CS - rejestr segmentu kodu programu, DS - rejestr segmentu danych, SS - rejestr segmentu stosu, ES, FS, GS - rejestry pomocnicze dla danych.
- **Rejestr znaczników** - do opisu stanu procesora w architekturze IA-32 wykorzystuje się rejestr stanu procesora EFLAGS.
- **Wskaźnik instrukcji** - EIP - rejestr przechowujący adres aktualnie wykonywanego rozkazu, za jego pomocą procesor realizuje m.in. skoki, pętle, przejścia do podprogramów.

- **Inne rejestry** - rejestry technologii MMX i Streaming SIMD Extensions oraz rejestry kontrolne i do debugowania.



1.10. Rozkazy (instrukcje) procesora

- **Rozkaz** (instrukcja maszynowa) - jest to **najprostsza** operacja, którą procesor **potrafi wykonać** (a programista może zażądać od procesora).
- **Lista rozkazów** - zestaw **wszystkich instrukcji** (rozkazów), jakie potrafi wykonać dany procesor.
- **Assembler x86** - język programowania z rodziny assemblerów do komputerów klasy PC, które posiadają architekturę głównego procesora zgodną z x86. Trudność programowania w tym języku polega na tym, że każdy nowy procesor wprowadzający różne ulepszenia musi jednocześnie pozostawiać **kompatybilny** z poprzednikami. W procesorach 80286

jest około **.250.** rozkazów, w 80486 już ok. **.350.**, natomiast w procesorze Pentium 4 – ok. **.580.** (w procesorach firmy AMD jest ich ponad **.621.**).

Składnia rozkazów

INSTRUKCJA [OPERAND **.DOCELOWY.**],[OPERAND **.ZRODLOWA.**]

Np.

dodaj do czego?,co?

ADD AL,03

04 03 lub 00000100 00000011
lsb

przesuń gdzie?,co?

MOV AX,41

B8 41 00 lub 10111000 1000001 00000000
lsb

powiększ o jeden co?

INC CX

41 lub 1000001

1.11. Dane (tryby adresowania)

Główne typy danych:

1) Dane **.natychmiastowe** (adresowanie natychmiastowe)

Dane te podane są jako argument (operand) instrukcji - np. MOV BX, 0AB12h

2) Dane **.rejestrowe** (adresowanie rejestrowe)

Dane te pobierane są z rejestrów - np. MOV BX, CX

3) Dane pobierane z **..pamięci..** (adresowanie bezpośrednie, adresowanie pośrednie)

Dane te pobierane są z pamięci w sposób:

...bezpośredni... - np. MOV BX, ZMIENNA; MOV
DX, DS:0010;

...pośredni... - np. MOV BX, ES:[BX]; MOV [BX], DI

Użycie **nawiasów kwadratowych** oznacza, że odwołujemy się nie do zawartości rejestru, ale do wartości jaka jest przechowywana w komórce pamięci pod **...offsetem...** przechowywanym w tym rejestrze.

1.12. Wybrane instrukcje procesora

1.12.1. MOV

MOV - przeniesienie (skopiowanie) operandu źródłowego do operandu docelowego.

Ograniczenia instrukcji MOV

Instrukcja MOV **nie może**:

- przenosić danych **...bezpośrednio...** z jednej komórki pamięci do innej (np. MOV [SI],[BX] jest nieprawidłowe).
- przenosić bezpośrednio zawartości jednego rejestru segmentowego do innego (np. MOV CS, ES jest nieprawidłowe).
- przenosić danych **...natychmiastowych...** do rejestru segmentowego (np. MOV CS, 0B800H jest nieprawidłowe).
- przenosić jednej z 8 bitowych połówek rejestru do rejestrów 16 bitowych i odwrotnie. (np. MOV AH, BX jest nieprawidłowe).

a także - w programie DEBUG:

- przenosić danych natychmiastowych bezpośrednio do pamięci (np. MOV [2222], 0B800H jest nieprawidłowe).

1.12.2. ADD

ADD - dodawanie arytmetyczne (instrukcja dwuoperandowa)

ADD dodaje operandy źródłowy i docelowy i umieszcza wynik w operandzie **...docelowym...**

Np.

MOV AX, 0022h

MOV BX, 0088h

ADD AX, BX

wynik?

AX = **.AA**

MOV AX, 0001h

ADD AX, 0FFFFh

wynik?

AX = **.0000h**

Przykład

Co w wyniku wykonania powyższej operacji stało się z rejestrem flag?

AX=0001 BX=0000 CX=0000 DX=0000 SP=FFEE BP=0000 SI=0000 DI=0000
DS=146B ES=146B SS=146B CS=146B IP=0103 **NV UP EI PL NZ NA PO NC**

146B:0103 05FFFF **ADD AX,FFFF**

AX=0000 BX=0000 CX=0000 DX=0000 SP=FFEE BP=0000 SI=0000 DI=0000
DS=146B ES=146B SS=146B CS=146B IP=0106 NV UP EI PL . ZR . . AC
. . PE . . CY .

1.12.3. SUB

SUB - odejmowanie (instrukcja dwuoperandowa)

Odejmuje od operandu docelowego operand źródłowy i umieszcza wynik w operandzie docelowym.

Przykład

Wykonano operację:

MOV AX, 0000h

SUB AX, 0001h

Jaki jest wynik i co stało się ze znacznikami?

AX=0000 BX=0000 CX=0000 DX=0000 SP=FFEE BP=0000 SI=0000 DI=0000
DS=146B ES=146B SS=146B CS=146B IP=0106 NV UP EI PL NZ NA PE NC
146B:0106 2D0100 SUB AX,0001

AX=FFFF BX=0000 CX=0000 DX=0000 SP=FFEE BP=0000 SI=0000 DI=0000
DS=146B ES=146B SS=146B CS=146B IP=0109 NV UP EI . NG . . NZ . .
. AC . PE . . CV .

1.12.4. MUL

MUL - mnożenie liczb bez znaku.

MUL to instrukcja z JEDNYM operandem.

Pierwszy czynnik - operand (. . tylko . . rejestr ogólnego przeznaczenia lub komórka pamięci).

Drugi czynnik - wartość rejestru AX

Iloczyn - w DX (. . . bardziej . . . znaczące słowo) i AX (. . . mniej . . . znaczące słowo)

Uwaga: Jeżeli bardziej znaczące słowo iloczynu jest różne od zera, to znaczniki OF i CF są równe 1.

Przykład

MOV AX,FFFFh

MOV BX,1000h

MUL BX

wynik?

DX = . . OFFF .

AX = . F000 .

AX=FFFF BX=1000 CX=0000 DX=0000 SP=FFEE BP=0000 SI=0000 DI=0000
DS=146B ES=146B SS=146B CS=146B IP=0100 NV UP EI PL NZ NA PO NC
146B:0100 F7E3 MUL BX

AX= . F000 . BX=1000 CX=0000 DX= . . OFFF . SP=FFEE BP=0000
SI=0000 DI=0000
DS=146B ES=146B SS=146B CS=146B IP=0102 . OV . UP EI PL NZ NA PO
. CY .

1.12.5. DIV

DIV - dzielenie liczb bez znaku

DIV to instrukcja z JEDNYM operandem.

Dzielnik - operand (. . tylko . . rejestr ogólnego przeznaczenia lub komórka pamięci).

Dzielnia - musi być dwa razy dłuższa:

AX - gdy dzielnik jest jednobajtowy

1.13. Program DEBUG

1.13.1. Charakterystyka programu

Debugger - program uruchomieniowy.

Służy do uruchamiania programów (com, exe) w trybie krokowym, pozwala na analizę ich działania oraz modyfikację w trakcie wykonania.

Uruchomienie programu

```
DEBUG [[dysk:][ścieżka]nazwa pliku [parametry pliku]]
```

Po uruchomieniu widać znak zachęty (-) i można wydawać polecenia.

1.13.2. Polecenia programu DEBUG

Uwaga: w poleceniach wielkość liter nie ma znaczenia.

- ?** - wyświetla listę dostępnych poleceń
- R** - wyświetla stan wszystkich rejestrów
- R rejestr** - wyświetla stan rejestru i pozwala na jego zmianę, np.
 - R AX
 - AX 00FF
 - : **12AB** - nowa wartość rejestru
- RF** - wyświetla stan znaczników i pozwala na ich zmianę
- A** - tryb asemblacji, czyli wprowadzanie rozkazów dla procesora.
[Enter] kończy tryb asemblacji.
- T** - wykonanie rozkazu w trybie krokowym. Naciśnięcie klawisza [T] powoduje wykonanie rozkazu i wyświetlenie rejestrów.

D adres - wyświetla 128 bajtów pamięci (8 wierszy po 16B) poczynając od wskazanego adresu. Samo „D” (bez adresu) wyświetla kolejne 128B pamięci.

E adres bajt - wprowadza bajt do pamięci pod wskazany adres. Polecenie to może wprowadzać także ciągi znaków (w apostrofach) lub ciągi bajtów (oddzielone spacjami), np.

```
E DS:0100 'Ala ma kota'
E DS:0100 AB CD EF 12
```

E adres - wprowadza podane bajty do kolejnych komórek pamięci - po podaniu wartości bajta należy nacisnąć [Spację].

F adres L ile_bajtów 'ciąg_znaków' - wypełnia (poczynając od podanego adresu) ciągiem znaków określoną ilość bajtów, np.

```
F ES:0000 L 8 'ABC'
```

F adres 'ciąg_znaków' - wypełnia ciągiem znaków blok 128B.

G start koniec - wykonuje rozkazy od adresu start do koniec.

G - wykonuje rozkazy od CS:IP.

H wartość1 wartość2 - oblicza sumę i różnicę podanych wartości.

I port - odczytuje i wyświetla zawartość podanego portu.

O port wartość - wprowadza do portu podaną wartość.

Q - kończy program DEBUG

1.14. STOS

1.14.1. Charakterystyka Stosu

- Procesory 8088/8086 mają mechanizm zarządzania specjalnym obszarem pamięci zwanym **..stosem..**.
- W danej chwili **tylko .. jeden .. stos może byćaktywny..** (jest on wykorzystywany przez wszystkie programy i system operacyjny).
- Stos zorganizowany jest w systemie LIFO (**.. Last In First Out ..**).
- Do obsługi stosu przeznaczone są rejestry - **..SS:SP..**.
- Stos może mieć wielkość maksymalnie **..64kB..**.
- Początek stosu jest pod adresem **.. SS:0000..**, ale wszystkie operacje na nim odbywają się „**.. od końca ..**”.
- Po utworzeniu stosu SP wskazuje jego **..koniec..**.
- Na stos można odkładać (i zdejmować) dane o wielkości **.. 2 bajty ..**.
- Na stosie nie można umieszczać danych **.. natychmiastowych ..**.
- Stos wykorzystywany jest do:

przekazywanie danych z jednego **.. rejestru ..** do drugiego,

.. ..krotkoterminowe .. przechowywanie danych.

1.14.2. Instrukcje do obsługi stosu

Do odkładania danych na stosie służą instrukcje:

..PUSH.F.. - odkłada zawartość rejestru flag na stosie,

..PUSH.. - odkłada na stosie zawartość wskazanego rejestru lub daną z pamięci,

np. PUSH AX; PUSH ES; PUSH [BX] odłoz na stosie zawartosc komorki o adresie BX

odłoz na stosie zawartosc segentu AX

Do zdejmowania danych ze stosu służą instrukcje:

..POP.F.. - zdejmuje ze stosu słowo i umieszcza je w rejestrze flag,

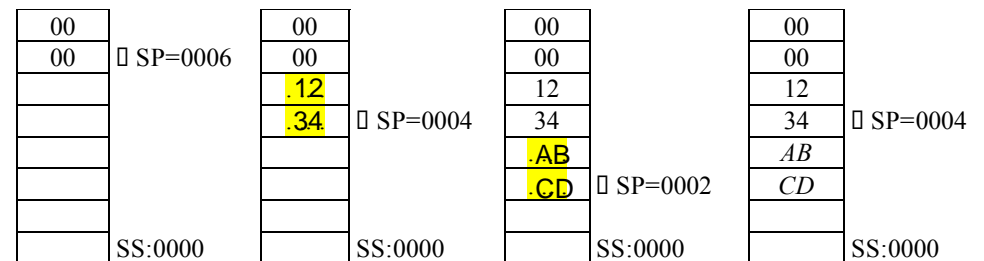
..POP.. - zdejmuje ze stosu daną dwubajtową, np. POP SI; POP [BX]

AX = 1234h
BX = ABCDh

PUSH AX

PUSH BX

POP DX



Uwaga: Najpierw zmniejszany jest wskaźnik SP o 2, a potem dana umieszczana na stosie.

Przykład

- PUSHF ; odłożenie na stos rejestru flag
- POP BX ; zdjęcie ostatniego słowa ze stosu i umieszczenie go w BX

1.15. Przerwania (sprzętowe i programowe)

1.15.1. Charakterystyka przerw

- Przerwanie (interrupt) jest to zdarzenie (sygnał), które przerywa wykonywany przez procesor program i przekazuje sterowanie do specjalnego podprogramu - tzw. procedury obsługi przerwania.
- Wszystkie przerwania są ponumerowane - od 00 do FFh (255).
- Numerów przerw jest 256, ale nie wszystkie są wykorzystywane.
- Źródłem przerw może być: sprzęt lub oprogramowanie.

1.15.2. Przerwania sprzętowe

- Przerwania te są wywoływane przez urządzenia (np. zegar, klawiatury, dysk twardy, port szeregowy, port równoległy).
- Przerwania sprzętowe mają podwójną numerację - poprzez numer przerwania i poprzez numer przerwania IRQ, np.

klawiatura - nr przerwania 09h - IRQ1,

port szeregowy - nr przerwania 0Ch - IRQ4,

- Przerwanie sprzętowe może być wygenerowane także przez procesor, np.

00h - dzielenie przez 0,

01h - praca krokowa - przerwanie po każdej instrukcji, gdy TF = 1,

- 02h - przerwanie niemaskowalne (NMI - Non Maskable Interrupt) - wywoływane w sytuacji powstania poważnych błędów (np. błąd parzystości, brak zasilania), na rzędzie procesora
- 03h - punkt kontrolny (pułapka), tryb diagnostyczny pozwalający na zatrzymanie programu i naprawienie błędów
- 04h - przepełnienie - przerwanie wywoływane w przypadku wystąpienia przepełnienia (OF = 1).

1.15.3. Przerwania programowe

- Przerwania programowe są wywoływane przez wykonywany program (za pomocą instrukcji INT).
- Przerwania udostępniają zestaw gotowych funkcji, dzięki którym można obsługiwać urządzenia i wykorzystywać możliwości systemu operacyjnego, np. przerwanie:

10h - pozwala kontrolować pracę karty graficznej (np. tryb wyświetlania),

13h - pozwala na bezpośrednią obsługę dysków,

21h - umożliwia wywoływanie funkcji systemowych (np. utworzenie katalogu, wyświetlenie tekstu, utworzenie pliku, zmianę katalogu).

- Jedyna różnica w sposobie funkcjonowania między przerwami programowymi, a sprzętowymi to zdarzenie wywołujące to przerwanie:

przerwania programowe - instrukcja INT,

przerwania sprzętowe - sygnał elektryczny.

1.15.4. Dostęp do procedur obsługi przerwań

Jak uzyskać dostęp do procedur obsługi przerwań?

- Każda procedura obsługi przerwań znajduje się w pamięci pod własnym, ściśle określonym adresem.

Skąd się tam wzięła?

- W momencie startu systemu (lub później) została:
 - pobrana z plików systemu operacyjnego i zapisana w pamięci,
 - przekopiuwana z BIOS-u do pamięci (lub znajduje się w BIOS-ie, a dostęp do niej jest przez przestrzeń adresową procesora),
 - umieszczona przez jakiś program (np. sterownik).

Sterowniki, BIOS, systemy operacyjne stale się rozwijają.

Skąd brać aktualne adresy procedur obsługi przerwań?

Zasada jego jest następująca:

Adres w pamięci gdzie znajduje się procedura obsługi przerwań może się zmieniać, ale sam **numer procedury** jest stały.

1.15.5. Tabela wektorów przerwań

Adres tabeli - początek pamięci - 0000:0000

Liczba elementów tabeli - 256 (ponieważ tyle jest przerwań)

Podstawowy element - tzw. wektor przerwań

Zawartość elementu - adres (segment:offset) początku procedury obsługi przerwań

Wielkość elementu - 4B

Wielkość tabeli - 1 KB (256x4B)

Tabela jest uzupełniana przez system operacyjny i BIOS podczas startu systemu.

		adres logiczny
	segment (MSB)	- 0000:03FF
	segment (LSB)	- 0000:03FE
	offset (MSB)	- 0000:03FD
	offset (LSB)	- 0000:03FC
	...	
	segment (MSB)	
	segment (LSB)	
	offset (MSB)	
	offset (LSB)	- 0000:0084
	...	
	segment (MSB)	
	segment (LSB)	
	offset (MSB)	
	offset (LSB)	- 0000:0008
	segment (MSB)	
	segment (LSB)	
	offset (MSB)	
	offset (LSB)	- 0000:0004
	segment (MSB)	- 0000:0003
	segment (LSB)	- 0000:0002
	offset (MSB)	- 0000:0001
	offset (LSB)	- 0000:0000

wektor FFh (adres procedury obsługi przerwań o numerze FFh czyli 255)

wektor 21h (adres procedury obsługi przerwań o numerze 21h czyli 33)

wektor 2 (adres procedury obsługi przerwań o numerze 2)

wektor 1 (adres procedury obsługi przerwań o numerze 1)

wektor 0 (adres procedury obsługi przerwań o numerze 0)

- Część wektorów przerwań zarezerwowane jest do obsługi **przerwań sprzętowych**.
- Wektory przerwań (przerwania) o numerach od 0 do 1Fh są obsługiwane przez **BIOS** (system operacyjny może niektóre przechwytywać).
- Pozostałe przerwania są obsługiwane przez **system operacyjny** (część z nich jest przeznaczona na potrzeby użytkownika).

Zasada numerowania przerwań:

Numer przerwania - to numer **pozycji** w tabeli wektorów przerwań.

1.15.6. Wywoływanie przerwania programowego

1.15.6.1. Charakterystyka wywoływania przerwań

- Przerwanie programowe wywołujemy za pomocą instrukcji INT, np. INT 21h funkcja INT:numer przerwania
- Wywołując funkcję musimy określić, **która funkcja** ma być wywołana oraz podać jej ewentualne argumenty.
- Wszystkie funkcje są **ponumerowane**.
- Wywołując funkcję wykorzystujemy następujące rejestry:

rejestr **AH** - służy do podania **numeru** funkcji,

inne rejestry (lub komórki pamięci) - służą do przekazywania ewentualnych **argumentów** funkcji.

Przykład

Opis funkcji: Funkcja systemowa o nr **09h** dostępna jest przez przerwanie **21h**. Służy ona do wyświetlenia łańcucha znaków z **segmentu danych**. Argumentem funkcji jest **offset** wyświetlanego łańcucha i argument ten musi być umieszczony się w rejestrze **DX**.

Polecenie: Wyświetl łańcuch znaków znajdujący się w zmiennej *nazwisko*.

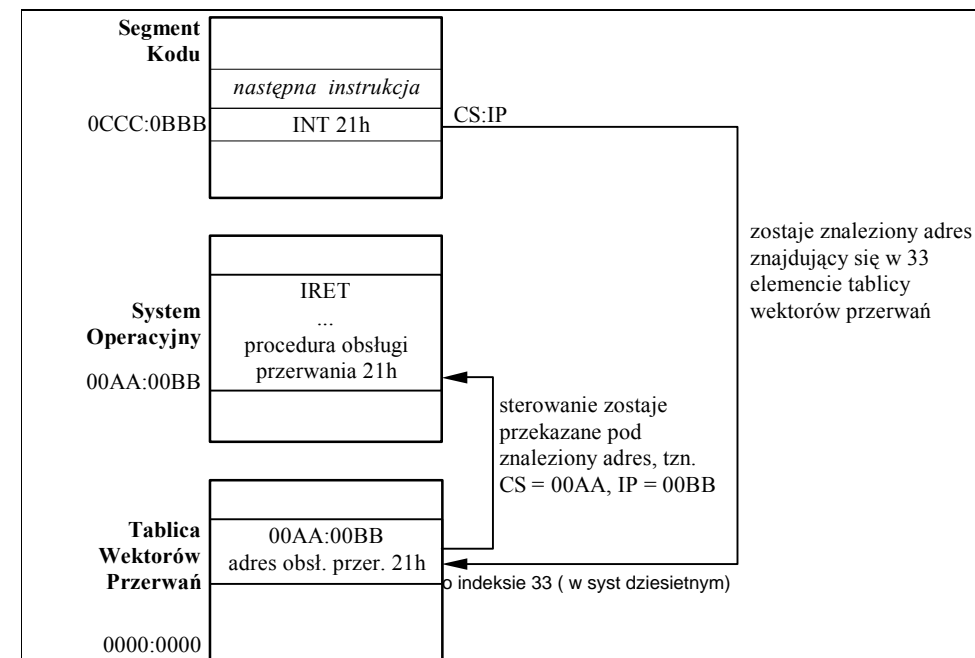
Rozwiązanie:

MOV DX, OFFSET nazwisko ; umieszczenie w DX offsetu zmiennej *nazwisko*

MOV AH, 09h ; podanie numeru funkcji

INT 21h ; wywołanie przerwania 21h

1.15.6.2. Schemat wywołania przerwania



Jak wrócić do kolejnej instrukcji programu?

1.15.6.3. Schemat powrotu z przerwania

- Instrukcja INT:

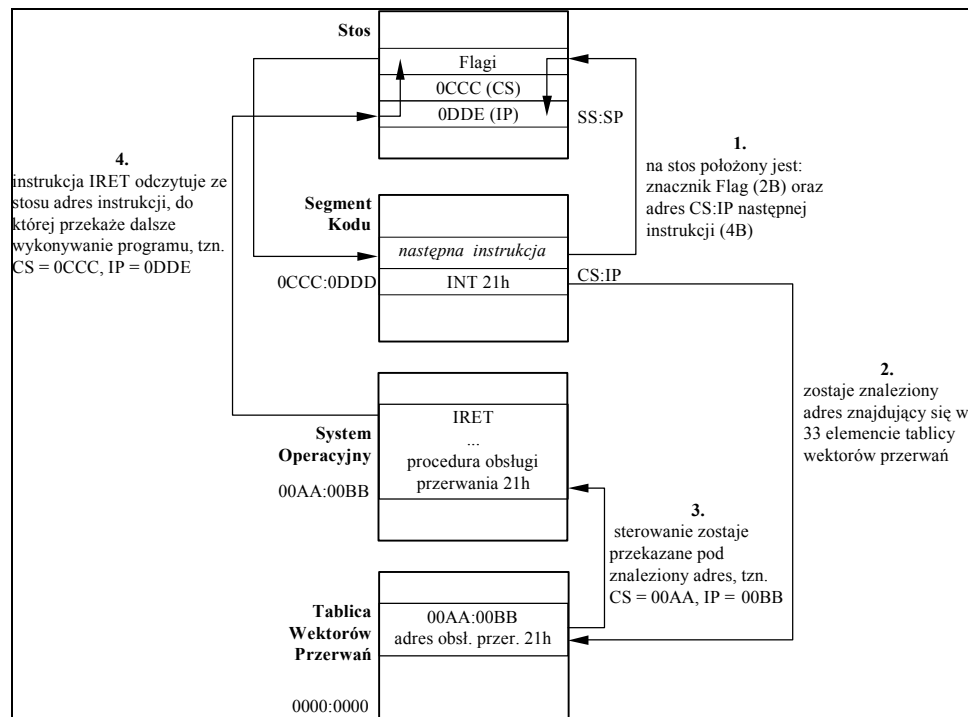
odkłada na **stos** adres **następnej** (po sobie) instrukcji,

odkłada na STOS zawartość rejestru **flag**,

wywołuje przerwanie.

- Na zakończenie przerwania wywoływana jest instrukcja **IRET**, która:

pobiera ze stosu położony tam element (adres kolejnej instrukcji odłożony przez INT) i pod ten adres przekazuje sterowanie.



1.15.6.4. Przechwytywanie przerw

Przerwania sprzętowe i programowe mogą być **przechwytywane** - tzn. programista może napisać **własną** procedurę obsługi danego przerwania.

Pytanie

W jaki sposób odbywa się przechwytywanie przerw?

1.15.7. Obsługa urządzeń wejścia/wyjścia (porty, kanały DMA)

1.15.7.1. Porty

- Port - miejsce w wyróżnionej **przestrzeni adresowej** wejścia/wyjścia, identyfikowane przez swój adres będący liczbą od 0 do **65535 (FFFFh)**.
- Każdy port pozwala **wysyłać / pobrać** bajt (lub słowo) do lub /z rejestru.
- Porty służą do komunikacji z urządzeniami **zewnętrznymi** (klawiatura, karta graficzna, itd.).
- Przykładowo, za pomocą portów można:

zapalić (zgasić) diody na klawiaturze,

ustalić stan przełącznika NumLock lub CapsLock,

uzyskać informację o błędzie zerowej ścieżki na dysku,

uzyskać informację o numerze sektora dla operacji odczytu,

odczytać stan przycisków joysticka,

wysłać dane na port szeregowy lub równoległy,

uzyskać informacje o stanie drukarki (włączona, brak papieru, zajęta),

uzyskać informacje o atrybutach wyświetlanego przez kartę obrazu,

pobrać bieżący czas systemowy.

- Operacje na portach wykonuje się za pomocą rozkazów IN (pobranie) i OUT (wysłanie).

IN - **.. odczyt..** danej z portu. z punktu widzenia procesora, czyli ze procesor wysyła do portu jakiś rozkaz

Odczytana wartość umieszczona zostaje w rejestrze **. AL (AX.)**

Składnia:

IN AL,adres_portu ; adres_portu - nie większy niż FFh

IN AX, DX ; DX - zawiera adres portu

OUT - **.. zapisanie..** danej z rejestru AL (AX) do portu

Składnia:

OUT adres_portu,AL ; adres_portu - nie większy niż FFh

OUT DX,AX ; DX zawiera adres portu

Przestrzeń adresowa układów wejścia/wyjścia

Adres Portu	Nazwa układu
000 - 01F	Kontroler DMA nr 1 (8237A-5)
020 - 03F	Kontroler przerwań nr 1 (8259A) - obsługuje przerwania zgłaszane np. przez zegar czasu rzeczywistego, czy klawiaturę.
040 - 05F	Generatory programowalne
060 - 06F	Kontroler klawiatury (8042)
070 - 07F	Zegar czasu rzeczywistego, CMOS
080	Port używany przez POST do sprawdzania urządzeń
080 - 08F	Rejestr stron DMA

0A0 - 0BF	Kontroler przerwań nr 2 (8259A)
0C0 - 0DF	Kontroler DMA nr 2 (8237A-5)
0F1	Reset koprocatora arytmetycznego
0F8 - 0FF	Porty koprocatora arytmetycznego
1F0 - 1F8	Kontroler dysków twardych
200 - 207	Game port
278 - 27F	Port równoległy nr 2
2F8 - 2FF	Port szeregowy nr 2
378 - 37F	Port równoległy nr 1
3B4 - 3BA	Sterownik VGA (mono)
3C0 - 3DA	Karta VGA
3F0 - 3F7	Kontroler dysków elastycznych
3F8 - 3FF	Port szeregowy nr 1

1.15.7.2. Kanały DMA

DMA (**... Direct Memory Access ...**) - bezpośredni dostęp do pamięci - używany do szybkiego przesyłania bloków pamięci do urządzeń wejścia/wyjścia **bez udziału** procesora. Wykorzystywany m.in. przez napędy dysków, dyskietek, karty dźwiękowe, karty graficzne.

Odpowiedzialny za transmisję danych jest tzw. **kontroler DMA**.

1.16. Programowanie w Asemblerze (TASM)

1.16.1. Charakterystyka programowania

- Kod źródłowy programu piszemy w dowolnym edytorze ASCII - tradycyjne rozszerzenie plików to `.ASM`.

- Po napisaniu programu należy poddać go kompilacji i linkowaniu.

- Kompilator (**tasm.exe**) w procesie kompilacji tłumaczy kod źródłowy do tzw. pliku obiektowego (rozszerzenie OBJ) - są to tzw. relokowalne moduły kodu maszynowego

```
c:\tasm>tasm.exe program.asm
Turbo Assembler Copyright (c) Borland International
```

```
Assembling file:   program.asm
Error messages:    None
Warning messages:  None
Passes:            1
Remaining memory:  442k
```

- Linker (**tlink.exe**) w procesie linkowania (łączenia, konsolidacji) tworzy z jednego lub kilku plików obiektowych postać wykonywalną programu (plik EXE).

```
c:\tasm>tlink.exe program.obj
```

- Podzielenie procesu tworzenia postaci wykonalnej programu daje możliwość:
 - tworzenia fragmentów kodu, które mogą być sprawdzane, testowane i poprawiane niezależnie od siebie,

- tworzenie zbiorów procedur (bibliotek), które mogą być później wielokrotnie wykorzystywane.

1.16.2. Struktura programu asemblerowego

Komentarze

Znakiem rozpoczynającym komentarz jest średnik (`;`)

Zmienne

Definiowanie zmiennych odbywa się poprzez podanie nazwy zmiennej, dyrektywy definicji (DB - definiuj bajt, DW - definiuj słowo, DD - definiuj podwójne słowo) i - ewentualnie - jej wartości.

Składnia:

nazwa_zmiennej dyrektywa wartość_zmiennej

Np.

```
zmienna DB 2Ah           ;zmienna wielkości bajta
zmienna DW 34CDh         ;zmienna wielkości słowa
tekst DB „Ala ma”, „ kota” ;ciąg znaków
zmienna DB ?             ;zmienna bez podanej
                           ;wartości
```

Funkcje

OFFSET - zwraca offset podanej zmiennej

SEG - zwraca segment podanej zmiennej

Uwaga: W kodzie programu liczba szesnastkowa nie może rozpoczynać się od „liter” (A, B, C, D, E, F). Do takiej liczby należy dopisać z przodu zero, tzn. zamiast FFh musi być 0FFh.

Sekcje programu

Pisanie programu wymaga zdefiniowania kilku podstawowych sekcji. W tych sekcjach należy:

- określić model pamięci – sekcja **.MODEL**
- ustalić wielkość stosu – sekcja **.STACK**
- zdefiniować zmienne – sekcja **.DATA**
- wprowadzić kod programu – sekcja **.CODE**

Program kończy się dyrektywą **END**.

Uwaga: Model pamięci mówi o tym, w jaki sposób program będzie wykorzystywał pamięć operacyjną:

- tiny – łączna wielkość kodu i danych nie może być większa niż 64KB,
- small – segment kodu nie większy niż 64KB, segment danych nie większy niż 64KB; jeden segment kodu i jeden danych,
- medium – segment danych nie większy niż 64KB, segment kodu o dowolnej wielkości; wiele segmentów kodu i jeden segment danych,
- compact – segment kodu nie większy niż 64KB, segment danych o dowolnej wielkości; wiele segmentów danych i jeden segment kodu,
- large – segment kodu większy niż 64KB, segment danych większy niż 64KB; wiele segmentów kodu i danych,
- huge – podobnie jak large, ale zmienne (np. tablice) mogą być większe niż 64KB.

Przykładowo:

```
.MODEL tiny      ;określenie tzw. modelu pamięci
.STACK 100h      ;określenie wielkości stosu
.DATA           ;obszar definicji zmiennych
zmienna db 'Jan Kowalski', '$'
```

```
.CODE           ;obszar kodu

...            ;kod programu

mov AH,4Ch      ;zakończenie programu -
int 21h         ;funkcja 4Ch z przerwania 21h

END            ;koniec kodu programu
```

Program z procedurą:

```
.MODEL tiny
.STACK 100H
.DATA
zmienna db 'Jan Kowalski', '$'
.CODE

...
call NazwaProcedury    ;wywołanie procedury
...

mov AH,4Ch      ;zakończenie programu
int 21h

NazwaProcedury:       ;definicja procedury
...                ;kod procedury
RET                 ;instrukcja powrotu
                    ;z procedury

END
```

1.16.3. Przykładowe programy

1.16.3.1. Program *wyswietl.asm*

Program wyświetlający komunikat i (poniżej) jego pierwszy znak

```
.MODEL tiny
.STACK 100H
.DATA
```


komunikat db 'Dzien dobry',13,10,'\$'

.CODE

;Do wyświetlenie na ekranie ciągu znaków służy funkcja 09

;z przerwania 21h. Składnia:

;AH - numer funkcji, DS:DX - adres ciągu znaków

;Uwaga: ciąg musi kończyć się znakiem '\$'

mov BX,SEG komunikat ;nie wolno bezpośrednio przenieść

mov DS,BX ;do DS segmentu zmiennej

mov DX, OFFSET komunikat ;do DX offset zmiennej

mov AH,9 ;numer funkcji

int 21h ;numer przerwania

;Do wyświetlenia znaku na ekranie służy funkcja 02

;z przerwania 21h. Składnia:

;AH - numer funkcji, DL - znak (jego kod) do wyświetlenia

mov DX,seg komunikat ;segment zmiennej do DX

mov DS,DX ;a potem do DS

mov DL,DS:[offset komunikat] ;znak jest pod tym adresem

mov AH,02h ;nr funkcji

int 21h ;nr przerwania

mov AH,4Ch ;zakończenie programu

int 21h

END