

Programação de Software Básico – Linguagem Assembly – Procedures

MATA49

Prof. Babacar Mane

2021.1 - Aula 6

Uso da pilha (refresh):

Armazenamento temporário de dados

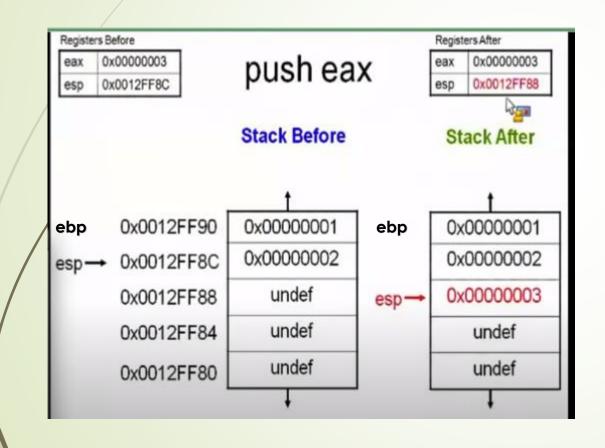
Transferência de controle

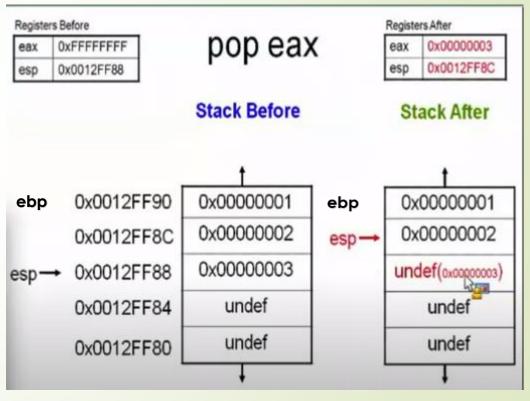
Passagem de parâmetros (chamada de procedimento)

- Uso da pilha (refresh):
- Armazenamento temporário de dados

```
;salva BX e CX na pilha
Push BX
Push CX
....
<< BX e CX podem ser usados agora>>
....
;recupra o valor de BX e CX
Pop CX
Pop BX
```

Programação de Software Básico Procedures - (refresh)





Programação de Software Básico Procedures - (refresh)

Tabela de operações da pilha

push	source16	ESP = ESP - 2 SS:ESP = source16	ESP is first decremented by 2 to modify TOS. Then the 16-bit data from source16 is copied onto the stack at the new TOS. The stack expands by two bytes.
push	source32	ESP = ESP - 4 SS:ESP = source32	ESP is first decremented by 4 to modify TOS. Then the 32-bit data from source32 is copied onto the stack at the new TOS. The stack expands by four bytes.
pop	dest16	dest16 = SS:ESP ESP = ESP + 2	The data item located at TOS is copied to dest16. Then ESP is incremented by 2 to update TOS. The stack shrinks by two bytes.
pop	dest32	dest32 = SS:ESP ESP = ESP + 4	The data item located at TOS is copied to dest32. Then ESP is incremented by 4 to update TOS. The stack shrinks by four bytes.

Uso da pilha (refresh) :

Transferência de controle

 Em chamadas de procedimentos e interrupções, o endereço de retorno é armazenado na pilha

Passagem de Parâmetros

 A pilha é extensivamente usada para a passagem de parâmetros em chamadas de procedimentos

 Duas instruções são utilizadas para manipular uma procedure: call e ret.

A instrução call invoca uma procedure proc-name (_printf, _scanf):

section .extern _printfscanf

```
machine code
offset
(in hex) (in hex)
                         main:
00000002 E816000000
                          call sum
00000007 89C3
                               EBX, EAX
                          mov
  EIP
                         ; end of main procedure
                         sum:
0000001D
                             push
                                   EBP
                          ; end of sum procedure
                         avq:
00000028
           E8F0FFFFFF
                             call
                                    sum
0000002D
                             mov EAX, EBX
           89D8
                           end of avg procedure
```

- Como o controle do programa é transferido ?
 - Após a instrução call do main ter sido buscada o registrador EIP aponta para a próxima instrução a ser executada. EIP = 00000007h para a primeira instrução, e EIP = 0000002Dh para a segunda instrução.
 - Esta instrução deve ser executada após a execução da procedure sum
 - O processador empurra o conteúdo de EIP na pilha

Como o controle do programa é transferido ?

- Para transferir o controle para a primeira instrução da procedure sum, teria que ser carregado no registrador EIP o offset (endereço) da instrução push EBP. (0000001Dh)
- SP := SP 2; reserva espaço na pilha da memória
- (SS:SP) := IP; empilha o endereço atual de IP

A instrução ret

- A instrução ret é utilizada para transferir o controle da procedure chamada para a procedure chamadora.
- Transfere o controle para a instrução que sucede o call. No exemplo, mov ebx, eax
- Como o processador sabe onde a instrução está localizada ?
- Quando a instrução ret é executada o endereço que foi armazenado na pilha é recuperado

A instrução ret

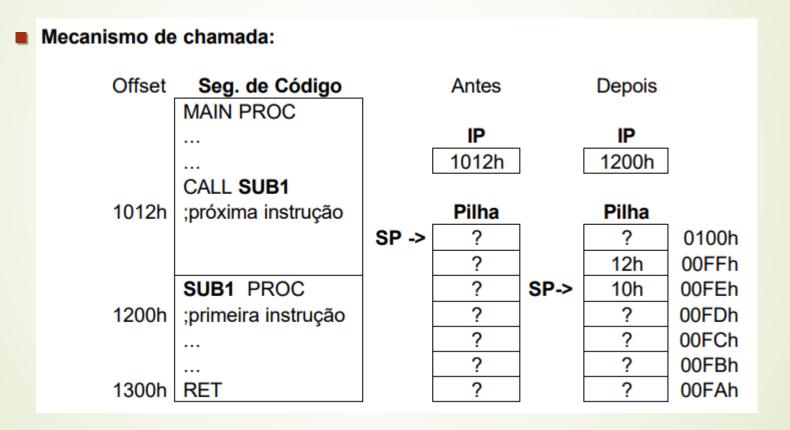
As operações que ocorrem após a execução da instrução ret:

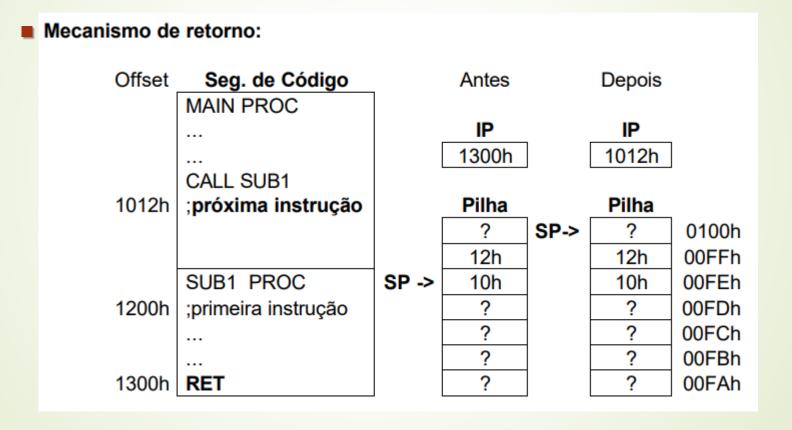
IP := (SS:SP); desempilha o endereço de retorno

SP := SP + 2; atualiza o topo da pilha

Exemplo:

```
.DATA
                        "Please input the first number: ",0
     prompt msg1
                   DB
     prompt msg2
                   DB
                        "Please input the second number: ",0
                   DB
                        "The sum is ",0
10:
     sum msg
11:
12:
     . CODE
13:
            .STARTUP
14:
           PutStr prompt msg1
                                  ; request first number
15:
                                    ; CX = first number
           GetInt CX
16:
17:
           PutStr prompt msg2
                                    ; request second number
18:
           GetInt DX
                                    ; DX = second number
19:
           call
20:
                                    ; returns sum in AX
                    sum
           PutStr sum msg
21:
                                    ; display sum
22:
           PutInt AX
23:
           nwln
     ; Procedure sum receives two integers in CX and DX.
     ; The sum of the two integers is returned in AX.
30:
31:
     sum:
32:
           mov
                   AX,CX
                                   sum = first number
33:
           add
                   AX, DX
                                    sum = sum + second number
34:
           ret
```





- Passagem de parâmetros:
 - Passagem de parâmetro na linguagem assembly é diferente e mais complicado do que nas linguagens de alto nível.
 - Em assembly:
 - Deve-se primeiro colocar todos os parâmetros em uma área de memória mutuamente acessível
 - Então chamar o procedimento
 - Existem dois métodos para invocar as procedures: o método registrador e o método pilha

- Passagem de parâmetros: Método por registrador
 - Neste método, a procedure chamadora coloca os parâmetros necessários nos registradores de propósito geral antes de invocar uma procedure

- Vantagens do método:
 - Conveniente e mais fácil quando se passa um número pequeno de argumentos.
 - Método mais rápido por que todos os argumentos estão em registradores.

- Passagem de parâmetros: Método por registrador
 - Exemplos:
 - Uma rotina simples de soma
 - Uma rotina de cálculo de tamanho de strings

- Passagem de parâmetros: Método por registrador
 - Desvantagens do método:
 - Poucos parâmetros podem ser passados
 - Os registradores de propósito geral normalmente são utilizados pelo chamador para outras propostas. Provavelmente se utilizará a pilha para armazenar os seus valores

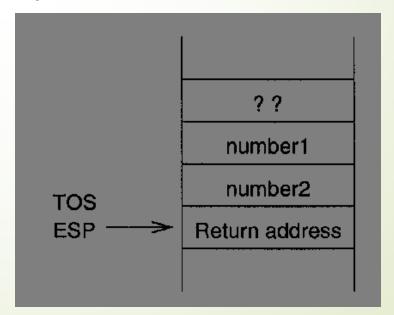
Passagem de parâmetros: Método de pilha

 Todos os argumentos requeridos pela procedure são empurrados na pilha antes da sua chamada.

push number1
push number2
call sum

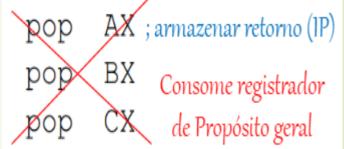
Passagem de parâmetros: Método de pilha

 Após a chamada call para a procedure sum teremos o seguinte estado de pilha:



- Passagem de parâmetros: Método de pilha
- Como ter acesso aos parâmetros na pilha?
 - Podemos usar:

```
add SP, 2
mov BX, [SP]
```



- Problema: sujeito a erros
 - É necessário lembrar de atualizar SP para apontar para o valor de retorno do procedimento antes do seu término
 - Se teremos que retirar os parâmetros da pilha e armazená-los nos registradores como retirar 10 parâmetros, por exemplo?
 - Existe uma alternativa melhor?
 - Usar o registrador BP para acessar parâmetros na pilha;

- Passagem de parâmetros: Método de pilha
 - Método preferido de acesso aos parâmetros
 - Para acessar o número 2 do exemplo anterior:

pop BP

mov BP, SP

mov BX,[BP+2]

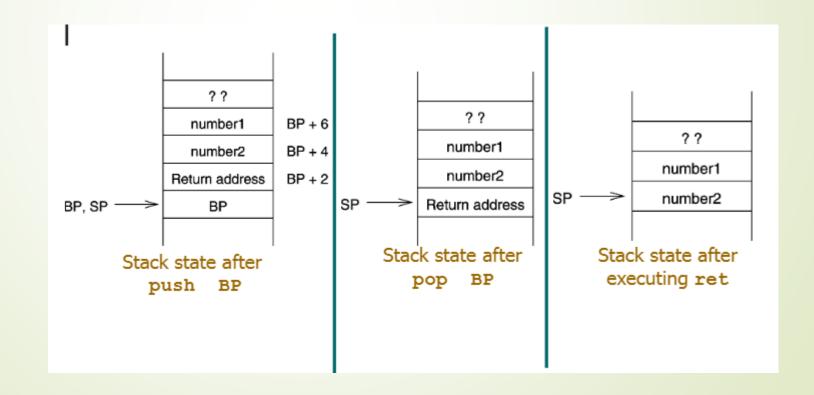
Problema: o conteúdo de BP foi perdido!

- Necessário preservar o conteúdo de BP
- Usado nas operações em vários procedimentos (atenção: valor do deslocamento dos parâmetros é alterado)

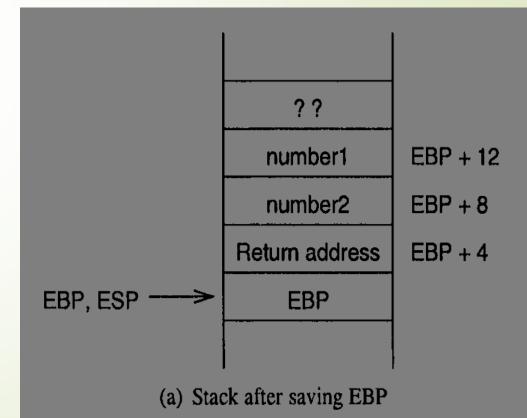
pop BP

mov BP, SP

- Passagem de parâmetros: Método de pilha
 - Método preferido de acesso aos parâmetros



- Passagem de parâmetros: Método de pilha
 - Pilha após empurrar EBP



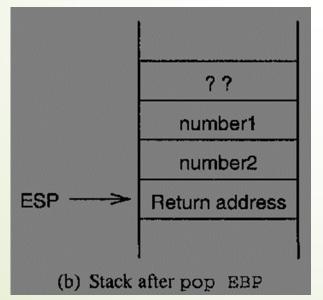
- Passagem de parâmetros: Método de pilha
 - O frame da Pilha (Stack Frame)

- As informações armazenadas na pilhas tais como parâmetros, endereço de retorno e o EBP são denominados frame da pilha
- O frame da pilha consiste também de variáveis locais se a procedure utilizá-las
- O EBP é o ponteiro do frame. Conhecendo o ponteiro EBP nós podemos acessar todos os elementos do frame

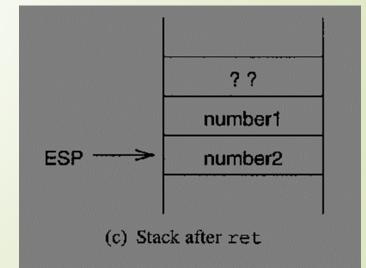
- Passagem de parâmetros: Método de pilha
 - O frame da Pilha

Antes de retornar da procedure, o EBP precisa ser

restaurado:

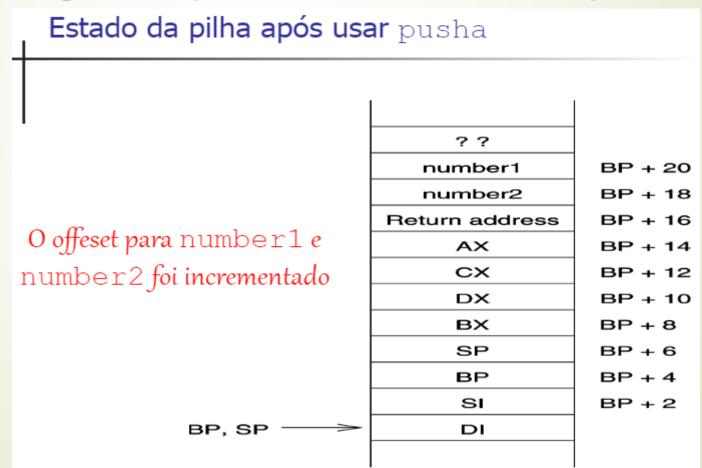






- Passagem de parâmetros: Método de pilha
 - Como preservar o estado para cada chamada de procedimento?
 - Pilha
 - Salvar todos os registradores pusha
 - leva 5 clocks para salvar todos os 8 registradores

Passagem de parâmetros: Método de pilha



- Passagem de parâmetros: Método de pilha
 - Instruções para Stack Frame
 - Instrução ENTER
 - Facilita a alocação de stack frame

```
enter bytes, level
```

bytes = espaço de armazenamento local

level = nível de aninhamento (nós usamos 0)

Exemplo

enter XX, 0

Equivalente a

push BP

mov BP, SP

sub SP, XX

- Passagem de parâmetros: Método de pilha
 - Instruções para Stack Frame
 - Instrução LEAVE

Libera stack frame leave

Não tem operandos

Equivalente a

mov SP, BP

pop BP

Passagem de parâmetros: Método de pilha

```
proc-name PROC
enter XX,0

.....
procedure body>
.....
leave
ret
proc-name ENDP
```



Programação de Software Básico – Linguagem Assembly – Operações com bits

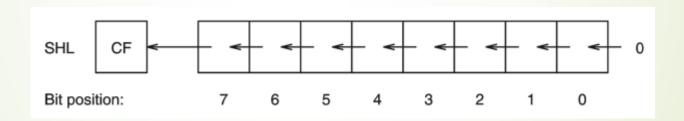
MATA49

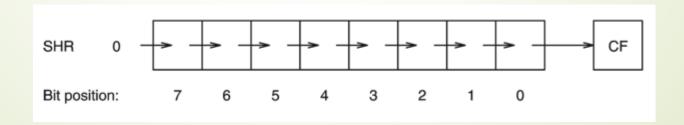
Prof. Babacar Mane

2021.1 - Aula 6

Programação de Software Básico Operações com bits

- Deslocamento (shift)
 - Permite o deslocamento de uma cadeia de bits para direita ou para esquerda





Programação de Software Básico Operações com bits

- Deslocamento (shift)
 - SHL e SHR
 - SHL: deslocamento para esquerda (left)
 - SHR: deslocamento para direita (right)
 - Sintaxe:
 - SHL/SHR <destino>,<num_deslocamentos>

SHL reg,imm8

SHL mem,imm8

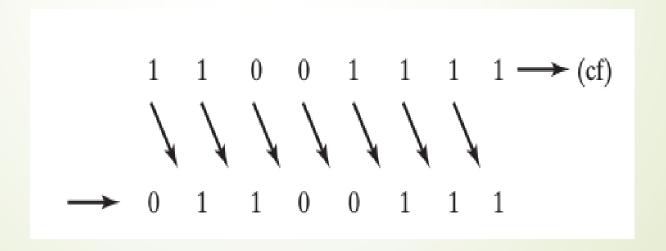
SHL reg,CL

SHL mem,CL

 O último bit deslocado para fora do registrador é armazenado no Carry Flag (CF)

Programação de Software Básico Operações com bits

- Deslocamento (shift)
 - SHL e SHR
 - Exemplo de deslocamento de 1 bit para direita:



- Deslocamento (shift)
 - SHL e SHR
 - O deslocamento de 1 bit para esquerda multiplica o número por 2; n bits para esquerda multiplica por 2ⁿ

00000101

```
Exemplo: mov dl,5
                           Before:
           shl dl,1
                            After: 0 0 0 0 1 0 1 0
```

2 bits mov dl,5 shl dl,2 :DL = 20

- Deslocamento (shift)
 - SHL e SHR
 - O deslocamento de 1 bit para direita divide o número por 2; n bits divide o número por

Exemplo:

```
mov dl,80

shr dl,1; DL = 40 (divide 80/2)

shr dl,2; DL = 20 (divide 80/4)
```

SAL e SAR instruções

Permite que números inteiros com sinais sejam deslocados conservando o sinal

SAL/SAR <destino>, <num_deslocamentos>

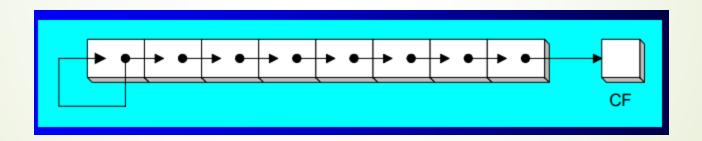
A instrução SAL funciona de modo idêntico a SHL, pois o deslocamento a esquerda não implica em nenhuma alteração de sinal do inteiro

SAL e SAR instruções

```
mov dl,-80
```

sar dl, 1 ; DL = -40

sar dl, 2 ; DL = -20



- SAL e SAR instruções
- Execicios:

mov al,6Bh

shr al,1

a. 35h

shl al,3

b. A8h

mov al,8Ch

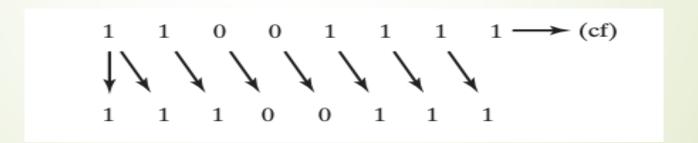
sar al,1

c. C6h

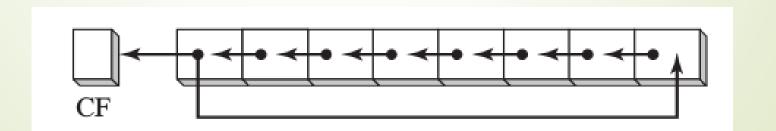
sar al,3

d. F8h

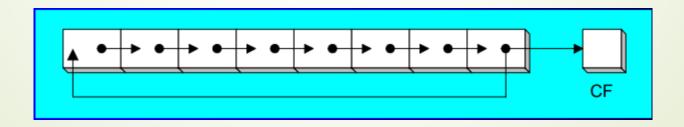
- SAL e SAR instruções
- Exemplo de deslocamento de 1 bit:
- Note que o bit acrescentado é 1, para conservar o sinal do número inteiro (negativo)



- ROL / ROR instrução
- Faz um deslocamento circular, ou seja os bits deslocados irão para fim/início da cadeia
- Sintaxe:
 - ROL/ROR <destino>, <num_deslocam>



- ROL / ROR instrução
- Faz um deslocamento circular, ou seja os bits deslocados irão para fim/início da cadeia
- Sintaxe:
 - ROL/ROR <destino>, <num_deslocam>



ROL / ROR instrução - Exemplos

```
mov al,40h ; AL = 01000000b

rol al,1 ; AL = 10000000b, CF = 0

rol al,1 ; AL = 00000001b, CF = 1

rol al,1 ; AL = 00000010b, CF = 0
```

```
mov al,00000100b
ror al,3 ; AL = 10000000b, CF = 1
```

Conta o número de bits "on" de EAX - Exemplo

```
bl, 0
                           ; bl will contain the count of ON bits
     mov
            ecx, 32
                           ; ecx is the loop counter
     mov
count_loop:
            eax, 1
                           ; shift bit into carry flag
     shl
                           ; if CF == 0, goto skip_inc
            skip_inc
     jnc
     inc
skip_inc:
            count_loop
     loop
```

Exercício

Como armazenar o resultado de uma multiplicação localizada nos registradores DX:AX em um registrador de 32-bits com as instruções de descolamento de bits?

Operações Booleanas:

AND:

- Realiza a operação booleana "e" bit-a-bit nos operandos
- Sintaxe: AND <destino>, <fonte>
 destino = destino AND fonte

х	у	x ∧ y
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

- Operações Booleanas:
- -AND:
- Exemplos:

```
mov al, 11001111b
and al, 00001100b
```

; al = 00001100

mov al,10101110b and al,11110110b

;al = 10100110

Operações Booleanas:

-AND:

Exemplo de aplicação conversão de caractere de minúsculo para maiúsculo (vice-versa):

```
0 1 1 0 0 0 0 1 = 61h ('a')
0 1 0 0 0 0 1 = 41h ('A')
```

- Operações Booleanas:
- OR:
- Aplica a operação booleana "ou" bit-a-bit nos operandos

Sintaxe:

OR <destino>, <fonte>
destino = destino OR fonte

х	у	x ∨ y
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

- Operações Booleanas:
- OR:

Exemplo:

mov al, 11001111b or al, 00001100b

; al = 11001111

- Operações Booleanas:
- XOR:
- Aplica o "ou exclusivo" bit-a-bit nos operandos

Sintaxe:

XOR <destino>, <fonte>
destino = destino XOR fonte

Х	у	x ⊕ y
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

- Operações Booleanas:
- XOR:

Exemplo:

mov al, 11001111b xor al, 00001100b ; al = 11000011

Operações Booleanas:

NOT

- Aplica o complemento de 1, ou seja inverte o valor de cada bit
- Sintaxe: NOT <destino>

ATENÇÃO! A operação NOT é diferente da NEG.

- NEG: aplica complemento de 2
- NOT: aplica complemento de 1

- Operações Booleanas:
- NOT

Exemplo:

```
mov al, 11001111b
not al ; al = 00110000
```

Operações Booleanas:

TEST

- Aplica uma operação AND porém não armazena o resultado.
- Modifica os bits Flags de acordo com o resultado da operação (Zero Flag)
 - Caso o resultado tenha algum bit com valor 1 o ZF=0
 - Caso o resultado tenha todos os bits com valor 0 o ZF=1
- Sintaxe: TEST <destino>, <fonte>

Operações Booleanas:

TEST

– Exemplos:

```
0 0 1 0 0 1 0 1 <- input value

0 0 0 0 1 0 0 1 <- test value

0 0 0 0 0 0 0 1 <- result: ZF = 0

0 0 1 0 0 1 0 0 <- input value

0 0 0 0 1 0 0 1 <- test value

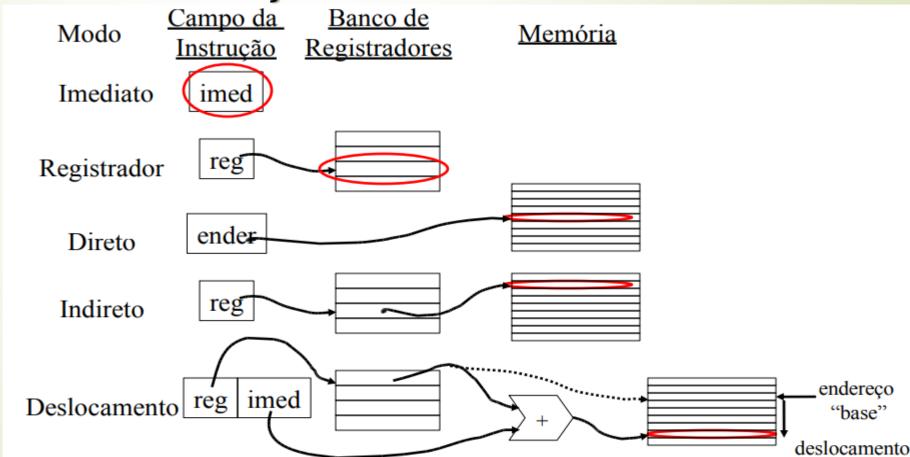
0 0 0 0 0 0 0 0 0 <- result: ZF = 1
```

Programação de Software Básico Modos de endereçamento

- Modos de endereçamento:
 - Imediato MOV AL,22H
 - Direto MOV [1234H],CX
 - Registro MOV CX,DX
 - Indireto MOV AX,[BX]
 - Base mais indice MOV [BX+DI],CL
 - Relativo a registro MOV AX,[BX+4]

Programação de Software Básico Modos de endereçamento

Modos de endereçamento:



☐ Implemente uma calculadora pós-fixada, contendo as operações básicas (+, -, *, /) e com números positivos e negativos.



☐ Torre de Hanói com 3 discos

Desenvolva um programa para resolução de uma Torre de Hanoi com 3 discos:

Regras para resolução da Torre de Hanoi

O objetivo é passar os três discos da coluna A para coluna C

Seguindo as seguintes regras:

- Somente um disco por vez;
- Um disco maior não pode ficar sobre um menor;

☐ Torre de Hanói com 3 discos

