Práctica BBM: Balearic Basic Machine

Jiménez Sánchez, Pablo pablo.jimg@gmail.com 45190686X

Palmer Pérez, Rubén rpp776@id.uib.cat 43474448D

Curso 2018-2019

Estructura de computadores I - Grupo 1

March 2019

Índice

1	Introducción	3							
2	Explicación general								
	2.1 Fase fetch	4							
	2.2 Fase de decodificación	5							
	2.3 Fase de ejecución	5							
3	Rutina de decodificación	7							
4	Tabla de subrutinas	7							
5	Tabla de registros del $68K$	8							
6	Conjunto de pruebas	9							
7	Conclusiones	10							
8	Código fuente 68K	11							

1 Introducción

En esta práctica se nos plantea la emulación de una máquina elemental llamada BBM o $Balearic\ Basic\ Machine$, la cual es una máquina elemental. Esta emulación ha sido hecha para una máquina 68K.

La BBM es una máquina de dos direcciones que trabaja con words de 16 bits. Tiene 4 registros de propósito general, 2 que sirven como interfaz con la memoria, un registro de estado, un registro de instrucción y un program counter (PC).

- EIR Registro de instrucción donde se almacena la instrucción a ejecutar.
- EPC Registro de contador de programa que apunta a la siguiente instrucción a ejecutar.
- ER0, ER1, ER2, ER3 Registros de propósito general.
- EB4 Registro de acceso a memoria directo por memoria.
- EB5 Registro de acceso a memoria directo por registro.
- ESR Registro de estado que guarda en los tres bits menos significativos los flags. Zero, Negative y Carry en ese orden (0000 0000 0000 0ZNC).

2 Explicación general

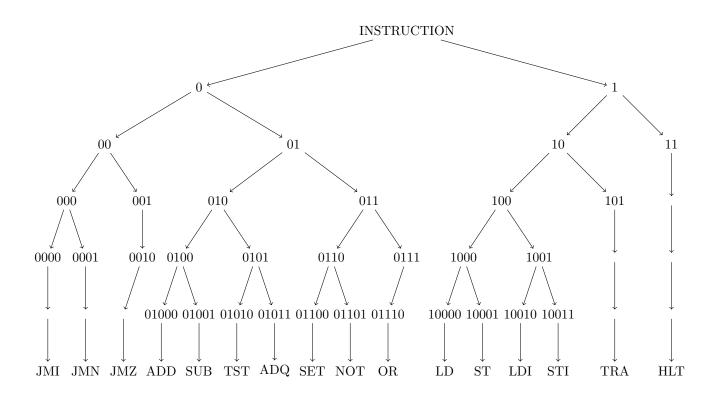
A continuación explicaremos cómo se han resuelto cada una de las distintas fases que se hallan en un procesador para poder emular nuestra máquina elemental.

2.1 Fase fetch

Para la fase fetch obtenemos el contador de la siguiente einstrucción desde \mathbf{EPC} , lo multiplicamos por 2 debido a que la memoria nuestra máquina elemental trabaja con words de 16 bits y la de 68K con bytes. Entonces, la buscamos en memoria (\mathbf{EPROG}) y la transferimos en \mathbf{EIR} .

2.2 Fase de decodificación

Para la fase de decodificación, cogemos la einstrucción contenida en **EIR** y la sometemos a una serie de tests bit a bit hasta que conseguimos identificar la instrucción a realizar. En la página siguiente se mostrará un árbol compuesto por las instrucciones dependiendo del resultado de los tests.



2.3 Fase de ejecución

Según el valor que devuelva la decodificación, se ejecutará una u otra instrucción:

- 0. JMI Salto incondicional dado por un parametro M.
- 1. JMN Salto condicional dado por un parametro M y el flag N.
- 2. JMZ Salto condicional dado por un parametro M y el flag Z.
- 3. ADD Suma los contenidos de un registro <a> y un registro y los guarda en este último.
- 4. SUB -Resta los contenidos de un registro <a> y un registro mediante una negación del contenido del registro y una suma de un 1 y los guarda en este último.
- 5. TST Resta los contenidos de un registro <a> y un registro mediante una negación del contenido del registro y una suma de un 1 y no guarda la resta.
- 6. ADQ Suma una constante <k> y el contenido de un registro y los guarda en este último.
- 7. SET Mueve el valor de una constante $\langle k \rangle$ en un registro $\langle b \rangle$.
- 8. NOT Niega el contenido de un registro .
- 9. OR Hace la *OR* lógica entre un registro <a> y un registro y lo guarda en este último.
- 10. LD Carga el contenido de una dirección M en el registro B4.
- 11. ST Guarda el conenido de B4 en un espacio de memoria indicado por un parametro M.
- 12. LDI Carga en B4 el contenido del la dirección contenida en B5.
- 13. STI Guarda el contenido de B4 en la dirección contenida en B5.
- 14. TRA Transfiere el contenido de un registro <a> a un registro .
- 15. HLT Detiene la máquina.

3 Rutina de decodificación

En la rutina de decodificación guardamos en la primera posición disponible del *stack pointer* (SP) la instrucción a decodificar y en la segunda posición disponible reservamos un espacio para el resultado (el número de la instrucción).

4 Tabla de subrutinas

Etiqueta	Librería	Entrada	Funcionalidad	Salida
GET_ESR_C	NO	SR	Obtención flags (modifica acarreo)	D6
GET_ESR_NOTC	NO	SR	Obtención flags (no modifica acarreo)	D6
$\operatorname{GET}_{-}\!\operatorname{A}$	NO	D4	Obtención parámetro A	A0
GET_B	NO	D4	Obtención parámetro B	A1
GET_K	NO	D4	Obtención parámetro K	D1
DREG	NO	D4	Obtención del registro mencionado	A3
DREG			en los parámetros A,B y C	
DCOD	SI	SUBQ.W #2,SP	Obtención de la instrucción a ejecutar	2(SP)
БООБ		MOVE.W EIR,-(SP)		2(51)

$5\quad {\rm Tabla\ de\ registros\ del\ }68{\rm K}$

Registros	Función	Utilización	
A0	Búsqueda de instrucciónes	Fase de Fetch	
AU	Como parámetro <a>	Dirección del registro <a>	
A1	Cálculo de instrucciónes	Cálculo de instrucciónes	
AI	Como parámetro 	Como parámetro 	
A2	Auxiliar	Cálculo de los parametros $<$ a $>$ & $<$ b $>$	
	Auxiliar	Cálculo de los parametros <a>, & <k></k>	
D0		Masking	
		Incialización de la pila	
	Auxiliar	Almacenar decodificaciónes	
D1		Como parámetro <k></k>	
		Cálculo de Flags	
D2	Almacenar el contenido de <a>	Ejecución de instrucciones	
	Almacenar el contenido de 	Ejecución de instrucciones	
D4	Masking	GET_A, GET_B, GET_K, DREG	
D5	Flag Z		
D6	Flag N	Cálculo de Flags	
D7	Flag C		

6 Conjunto de pruebas

A continuación, para comprobar que nuestra emulación se ejecuta correctamente, hemos decidido probar con un código que probase el resto de instrucciones que quedan por ejecutar en ambos programas suministrados en el enunciado de la práctica.

@BBM	Ensamblador	Codificación	Hex
0:	SET 10,B5	0110 0000 0101 0101	6055
1:	LDI	1001 0000 0000 0000	9000
2:	SET 2,R0	0110 0000 0001 0000	6010
3:	TST R0,R4	0101 0000 0000 0100	5004
4:	JMZ 6	0010 0000 0000 0100	2006
5:	HLT	1100 0000 0000 0000	C000
6:	NOT R4	0110 1000 0000 0100	6804
7:	OR R0,R4	0111 0000 0000 0100	7004
8:	STI	1001 1000 0000 0000	9800
9:	HLT	1100 0000 0000 0000	C000
10:	2	0000 0000 0000 0002	0002

Este código convierte el contenido de la posición ${\bf 10}$ en una serie de 1's mediante una NOT y una OR si el contenido de ${\bf R0}$ (el cual actualizamos con un SET) es igual a la posición ${\bf 10}$. Si no son iguales, el programa detiene la máquina. Por lo tanto, el contenido en la posición ${\bf 10}$ de la ${\bf BBM}$ equivale a ${\bf \#\$FFFF}$ (equivalente a la posición ${\bf \$1014}$) en ${\bf 68K}$.

7 Conclusiones

Para realizar esta práctica ha sido necesario primero comprender el funcionamiento del 68K (pila, acceso a memoria, operaciones con registros, etc). Entonces, entendiendo como debería operar la BBM, cómo funciona la decodificación de cada instrucción y cómo funcionan los accesos a memoria, hemos sido capaces de simular su funcionalidad recurriendo a las capacidades del propio 68K.

8 Código fuente 68K

```
* Title
             : PRAFIN19
* Written by : Pablo Jimenez Sanchez, Ruben Palmer Perez
             : 06/05/2019
* Date
* Description: Emulador de la BBM
    ORG $1000
EPROG: DC.W $800E, $A020, $200B, $800F, $A021, $200B, $6002
       DC.W $4002,$5FF9,$200B,$0007,$A014,$8810,$C000
       DC.W $0004,$0003,$0000
EIR:
       DC.W 0 ; eregistro de instruccion
EPC:
       DC.W 0 ; econtador de programa
ER0:
       DC.W 0 ; eregistro R0
ER1:
       DC.W 0 ; eregistro R1
ER2:
       DC.W 0 ; eregistro R2
ER3:
       DC.W 0 ; eregistro R3
EB4:
       DC.W 0 ; eregistro B4
EB5:
       DC.W 0 ; eregistro B5
ESR:
       DC.W 0 ; eregistro de estado (00000000 00000ZNC)
START:
    CLR.W EPC
FETCH:
    ;--- IFETCH: INICIO FETCH
        ;*** En esta seccion debeis introducir el codigo necesario para cargar
        ;*** en el EIR la siguiente instruccion a ejecutar, indicada por el EPC
            ;*** y dejar listo el EPC para que apunte a la siguiente instruccion
```

```
MOVE.W EPC, A0
        ADD.WA0,A0
                                ; multiplicacion x2 del valor para que al ser
        MOVE.W EPROG(A0), EIR
                                ;sumado coincida con el valor real en 68K
        ADDQ.W #1,EPC
    ;--- FFETCH: FIN FETCH
    ;--- IBRDECOD: INICIO SALTO A DECOD
        ;*** En esta seccion debeis preparar la pila para llamar a la subrutina
        ;*** DECOD, llamar a la subrutina, y vaciar la pila correctamente,
        ;*** almacenando el resultado de la decodificación en D1
        SUBQ.W #2,SP
                                ; preparacion de la pila
        MOVE.W EIR, -(SP)
        JSR DECOD
        MOVE.W 2(SP), D1
                                ; obtencion del resultado
        MOVEA.L #$01000000, SP ; limpieza de la pila
    ;--- FBRDECOD: FIN SALTO A DECOD
    ;--- IBREXEC: INICIO SALTO A FASE DE EJECUCION
        ;*** Esta seccion se usa para saltar a la fase de ejecucion
        ;*** NO HACE FALTA MODIFICARLA
   MULU #6,D1
   MOVEA.L D1, A1
    JMP JMPLIST (A1)
JMPLIST:
    JMP EJMI
    JMP EJMN
    JMP EJMZ
    JMP EADD
    JMP ESUB
    JMP ETST
```

```
JMP EADQ
    JMP ESET
    JMP ENOT
    JMP EOR
    JMP ELD
    JMP EST
    JMP ELDI
    JMP ESTI
    JMP ETRA
    JMP EHLT
    ;—— FBREXEC: FIN SALTO A FASE DE EJECUCION
    ;—— IEXEC: INICIO EJECUCION
         ;*** En esta seccion debeis implementar la ejecucion de cada einstr.
EJMI:
    AND.W #$00FF, D0
    MOVE.W D0, EPC
    BRA FETCH
EJMN:
    M\!O\!V\!E.W~E\!S\!R,D1
    BTST.L \#1,D1
    \operatorname{BEQ}\ \operatorname{FETCH}
    AND.W #\$00FF , D0
    MOVE.W D0, EPC
    BRA FETCH
EJMZ:
    MOVE.W ESR, D1
    BTST.L \#2,D1
    \operatorname{BEQ}\ \operatorname{FETCH}
    AND.W #$00FF , D0
```

MOVE.W D0, EPC

BRA FETCH

EADD:

 $JSR \ GET_A$

JSR GET_B

MOVE.W (A0), D2

MOVE.W (A1), D3

ADD.W D2, D3

 ${\tt JSR \;\; GET_ESR_C}$

MOVE.W D3, (A1)

BRA FETCH

ESUB:

 $JSR \ GET_A$

 $\operatorname{JSR}\ \operatorname{GET}\!.\operatorname{B}$

MOVE.W (A0), D2

MOVE.W (A1), D3

NOT.W D3

ADDQ.W #1,D3

 $ADD.W\ D2,D3$

 ${\tt JSR \ GET_ESR_C}$

MOVE.W D3, (A1)

BRA FETCH

ETST:

 $JSR \ GET_A$

JSR GET_B

MOVE.W (A0), D2

MOVE.W (A1), D3

NOT.W D3

ADDQ.W #1,D3

 $ADD.W\ D2\,,D3$

JSR GET_ESR_C BRA FETCH EADQ: JSR GET_B $JSR \ GET_K$ MOVE.W (A1), D3 $ADD.W\ D3\,,D1$ ${\tt JSR \;\; GET_ESR_C}$ MOVE.W D1, (A1)BRA FETCH ESET: JSR GET_B $JSR \ GET_{-}K$ MOVE.W D1, (A1) JSR GET_ESR_NOTC BRA FETCH ENOT: ${\rm JSR}\ {\rm GET.B}$ MOVE.W (A1), D3NOT.W D3MOVE.W D3, (A1) ${\tt JSR \;\; GET_ESR_NOTC}$ BRA FETCH EOR: JSR GET_A ${\rm JSR\ GET.B}$ MOVE.W (A0), D2MOVE.W (A1), D3OR.W D2, D3

MOVE.W D3, (A1)

JSR GET_ESR_NOTC BRA FETCH ELD: AND.W #\$00FF, D0 $\operatorname{MOVE.W}$ D0 , A0 $\mathrm{ADD.W}\ \mathrm{A0}\,,\mathrm{A0}$ MOVE.W EPROG(A0), EB4JSR GET_ESR_NOTC BRA FETCH EST: AND.W #\$00FF, D0 MOVE.W D0, A0 $ADD.W\ A0, A0$ MOVE.W EB4, EPROG(A0)BRA FETCH ELDI: MOVE.W EB5, A0 $\mathrm{ADD.W}\ \mathrm{A0}\,,\mathrm{A0}$ MOVE.W EPROG(A0), EB4 JSR GET_ESR_NOTC BRA FETCH ESTI: ${\rm MO\!V\!E.W~EB5\,, A0}$ $ADD.W\ A0, A0$ MOVE.W EB4, EPROG(A0)

BRA FETCH

 $JSR\ GET_A$ JSR GET_B

MOVE.W (A0), D2

ETRA:

16

```
MOVE.W D2, (A1)
    JSR GET_ESR_NOTC
   BRA FETCH
EHLT:
    SIMHALT
    ;--- FEXEC: FIN EJECUCION
    ;--- ISUBR: INICIO SUBRUTINAS
        ;*** Aqui debeis incluir las subrutinas que necesite vuestra solucion
        ;*** SALVO DECOD, que va en la siguiente seccion
GET_ESR_C:
                     ; actualiza el valor de los flags (incluyendo carry)
    JSR GET_ESR_NOTC
    AND.W \#1,D7
    OR.W D7, D6
   MOVE.W D6, ESR
    RTS
GET_ESR_NOTC:
                    ; actualiza el valor de los flags (sin incluir carry)
   MOVE.W SR, D6
   MOVE.W D6, D5
   AND.W #8,D5
    LSR.W \#2,D5
   AND.W #4,D6
    OR.W D5, D6
   MOVE.W D6, ESR
    RTS
GET_A:
                     ; identifica el registro del parametro A
   MOVE.W #56,D4
    AND.W D0, D4
    LSR \#3,D4
```

```
JSR DREG
    MOVE.W A2, A0
    RTS
GET_B:
                      ; identifica el registro del parametro B
    MOVE.W \#7,D4
    AND.W D0, D4
    \operatorname{JSR}\ \operatorname{DREG}
    MOVE.W A2, A1
    RTS
GET.K:
                      ; extrae la constante K de la instruccion
    MOVE.W \#2040,D4
    AND.W D0, D4
    LSR \#3,D4
    EXT.W D4
    MOVE.W D4, D1
    RTS
DREG:
                      ; decodificador similar al usado para identificar
    BTST.L #2,D4
                     ; la instruccion pero para los registros
    BNE R10
R0:
    BTST.L #1,D4
    BNE R01
R00:
    BTST.L #0,D4
    BNE R001
R000:
    LEA.L ERO, A2
    RTS
R001:
```

LEA.L ER1, A2

```
RTS
R01:
    BTST.L \#0,D4
    BNE R011
R010:
    LEA.L ER2, A2
    RTS
R011:
    LEA.L ER3, A2
    RTS
R10:
    BTST.L #0,D4
    BNE R101
R100:
    LEA.L EB4, A2
    RTS
R101:
    LEA.L EB5, A2
    RTS
    ;--- FSUBR: FIN SUBRUTINAS
    ;--- IDECOD: INICIO DECOD
        ;*** Tras la etiqueta DECOD, debeis implementar la subrutina de
        ;*** decodificacion, que debera ser de libreria, siguiendo la interfaz
        ;*** especificada en el enunciado
DECOD:
    BTST.B \#7,4(SP)
                         ; comenzamos a decodificar bit a bit comenzando
    BEQ I0
                         ; por el bit mas significativo hasta encontrar
I1:
                         ; el indice de la instrucci n
```

BTST.B #6,4(SP)

```
BEQ\ I10
   MOVE.W #15,6(SP)
   BRA END_DECOD
I10:
    BTST.B \#5,4(SP)
   BEQ I100
   MOVE.W \#14,6(SP)
   BRA END_DECOD
I100:
    BTST.B \#4,4(SP)
    BEQ\ I1000
I1001:
    BTST.B \#3,4(SP)
    BEQ\ I10010
   MOVE.W \#13,6(SP)
   BRA END_DECOD
I10010:
   MOVE.W \#12,6(SP)
   BRA END_DECOD
I1000:
    BTST.B \#3,4(SP)
    BEQ\ I10000
   MOVE.W #11,6(SP)
   BRA END_DECOD
I10000:
   MOVE.W \#10,6(SP)
   BRA END_DECOD
I0:
    BTST.B \#6,4(SP)
```

 $BEQ\ I00$

```
I01:
    BTST.B \#5,4(SP)
   BEQ 1010
I011:
    BTST.B \#4,4(SP)
   BEQ 10110
   MOVE.W \#9,6(SP)
   BRA END_DECOD
I010:
    BTST.B \#4,4(SP)
    BEQ\ I0100
I0101:
    BTST.B \#3,4(SP)
    BEQ\ I01010
   MOVE.W \#6,6(SP)
   BRA END_DECOD
I01010:
   MOVE.W #5,6(SP)
   BRA END_DECOD
I0110:
    BTST.B \#4,4(SP)
   BEQ\ I01100
   MOVE.W \#8,6(SP)
   BRA END_DECOD
I01100:
   MOVE.W \#7,6(SP)
   BRA END_DECOD
I00:
    BTST.B \#5,4(SP)
    BEQ\ I000
```

MOVE.W #2,6(SP)

BRA END_DECOD

1000:

BTST.B #4,4(SP)

BEQ 10000

MOVE.W #1,6(SP)

BRA END_DECOD

I0100:

BTST.B #3,4(SP)

 $BEQ\ I01000$

MOVE.W #4,6(SP)

BRA END_DECOD

I01000:

MOVE.W #3,6(SP)

BRA END_DECOD

I0000:

MOVE.W #0.6(SP)

END_DECOD:

RTS

;--- FDECOD: FIN DECOD

END START