

ale-cci

Architettura dei calcolatori elettronici

April 18, 2020

Contents

Introduzione	1
Calcolatore Elettronico	1
Architettura di Von Neumann	1
Architettura di Harvard	1
Leggi di Moore	2
Legge di Amdahl	2
RISC vs CISC	3
ISA	3
CISC	3
RISC	3
Confronto fra RISC e CISC	3
Microarchitettura CPU	5
La CPU	5
Architettura di riferimento RISC	5
CPU monociclo	6
CPU multiciclo	7
Prestazioni dell'architettura multiciclo	9
Miglioramenti architettura multiciclo	10
Architetture Avanzate	11
Prestazione dei calcolatori	11
Prestazione della CPU	11
Architetture Pipeline	11
Architetture superscalari	13
Introduzione ai linguaggi Assembly	14
Linguaggio assembly 8086	14
Scelte progettuali di un ISA	15
Modelli di Memoria	17
Accesso alla memoria	17
Ordinamento della memoria	17
Allineamento della memoria	17
Memoria lineare e segmentata	18
Modello di memoria Intel 8086	18
Modalità di Indirizzamento	19
Formato di Istruzione	19
Modalità di indirizzamento	19
Modi di indirizzamento nel trasferimento di controllo	20
Modi di indirizzamento I/O	20
Tipi e struttura degli operandi	20
Linguaggio Assembly 8086	22
In due parole	22
Tipi di costante	22
Istruzioni per il trasferimento dati	22
Istruzioni di aritmetica binaria	24
Operazioni di aritmetica binaria	24

Operazioni su 32 bit	24
Moltiplicazione e Divisione	25
Trasferimento di controllo	26
Salti	26
CALL e RET	27
LOOP	27
INT ed IRET	27

Introduzione

Calcolatore Elettronico

Un calcolatore elettronico è un sistema gerarchico suddiviso in elaborazione, memorizzazione, trasmissione e di controllo. Queste funzioni corrispondono agli elementi: CPU, memoria, sistema I/O e Bus.

La CPU (unità di controllo) è ulteriormente divisa in 4 parti:

- ALU: esegue le operazioni aritmetiche e logiche.
- Control Unit: comanda le unità del processore.
- Registri: memorie interne al processore, utilizzate per tenere temporaneamente i dati che il processore deve elaborare.
- Bus: Interconnessione interna per il trasferimento dati nel processore.

Architettura di Von Neumann



Figure 1: Computer secondo architettura di Von Neumann

La caratteristica principale dell'architettura è l'introduzione di una memoria interna. Precedentemente, i programmi erano salvati esternamente in schede perforate. La memoria centrale (RAM) è temporanea e fa da tramite alla memoria secondaria (HD), utilizzata per salvare permanentemente i dati.

Architettura di Harvard



Ideata ad Harvard, questa architettura è caratterizzata dalla separazione tra memoria del programma e memoria dati: le istruzioni devono passare obbligatoriamente attraverso la CPU. Questa architettura ha dato spunto a memorie separate come cache. L'idea di poter accedere memoria e dati velocizza le prestazioni del calcolatore.

Leggi di Moore

1. Le prestazioni dei processori, e il numero di transistor ad esso relativo, raddoppiano ogni 18 mesi.
2. IL costo di una fabbrica di chip raddoppia da una generazione all'altra.

Legge di Amdahl

Nella storia dei computer, si è capito che il continuo aumento della frequenza di clock del numero di transistor del processore non era una cosa plausibile. Per questo si è iniziato a ragionare sul parallelismo.

Nel momento in cui voglio parallelizzare un algoritmo, ho due parti fondamentali: una componente sequenziale ed una componente parallelizzabile. Chiamata f la frazione di algoritmo parallelizzabile, ed ho a disposizione un numero di processori N , l'aumento di velocità di esecuzione S è calcolabile attraverso la legge di Amdahl:

$$S = \frac{1}{(1 - f) + \frac{f}{N}}$$

È da tenere quindi presente che se utilizzo un grande numero di core per un algoritmo non parallelizzabile, il suo tempo di esecuzione sarà identico se eseguito con un solo core.

Il parallelismo è stato quindi stato adottato dai processori attraverso pipelining, coprocessori paralleli (processori dedicati a specifiche operazioni) ed architetture multicore.

RISC vs CISC

ISA

L'ISA (*Instruction set Architecture*) di un processore, non è altro che la lista di istruzioni disponibili al programmatore, interpretabili dal processore. Un'istruzione dell'ISA inviata al processore, viene prima trasformata in comandi di microarchitettura (linguaggio macchina) e poi eseguita dall'hardware. Un processore viene detto compatibile a livello di ISA con un altro processore, se tutte le istruzioni di quest'ultimo sono interpretabili dal processore.

La definizione di un ISA è la prima tra le diverse fasi della progettazione della CPU, ed in base a quanto verbosa (quanti comandi ne fanno parte), il processore si può definire di architettura CISC o RISC.

CISC

Un'ISA di tipo CISC (*Complex Instruction Set Computer*) facilita il compito del, fornendo a disposizione un vasto numero di istruzioni. Di contro ha che la sua realizzazione in hardware spesso risulta non efficiente. Inoltre le istruzioni utilizzate più di frequente dai programmatori sono approssimativamente il 20% di quelle disponibili.

RISC

All'esatto opposto ci sono le ISA di tipo RISC (*Reduced Instruction Set Computer*). È un ISA semplice più vicina all'hardware, hanno un'implementazione più veloce e più semplice. Fornisce un set di istruzioni ristretto ma efficiente. Di contro, essendo il numero di istruzioni a disposizione ridotto, scrivere un programma solitamente risulta più complesso e si impiega più tempo.

Confronto fra RISC e CISC

Altre differenze tra i due tipi di architettura, non ancora riportate, ma da tener presente sono:

RISC	CISC
<ul style="list-style-type: none">▪ Istruzioni di lunghezza fissa▪ Decodifica più semplice▪ Unità di controllo cablata▪ pochi metodi di indirizzamento▪ memoria allineata▪ molti registri di lunghezza fissa ed ortogonali▪ processori load/store	<ul style="list-style-type: none">▪ Codice operativo e istruzioni di lunghezza variabile▪ Decodifica complessa, a più cicli di clock▪ Unità di controllo microprogrammata▪ Molta flessibilità nei metodi di indirizzamento▪ memoria non allineata▪ pochi registri di varie lunghezze e non ortogonali

In una memoria allineata, i dati vengono disposti ad indirizzi multipli di n . Il vantaggio ovvio che si ha utilizzando questa struttura è un rapido accesso alla memoria. Ovviamente avere una memoria allineata porta con sé lo svantaggio di avere un maggiore consumo di memoria in caso dovessi salvare dei dati di grandezza minore di n .

I registri e la memoria sono collegati, l'approccio RISC cerca di lavorare con la memoria il meno possibile, attraverso poche modalità di indirizzamento e processori che accedono alla memoria attraverso due sole istruzioni: load e store. Per evitare ripetuti accessi alla memoria, i dati vengono salvati temporaneamente in **registri** interni al processore. Questi registri possono essere ortogonali (ogni registro può effettuare ogni operazione) nel caso RISC o non ortogonali (esistono registri specifici per specifiche operazioni) nel caso CISC.

Tempo necessario al processore per eseguire un programma è dato dalla somma dei clock per instruction di ogni istruzione, moltiplicata al tempo di clock della CPU. Questo si traduce in:

$$T_{CPU} = T_{ck} \sum_i (NI_i \cdot CPI_i)$$

L'obiettivo RISC è quello di eseguire la maggior parte delle istruzioni in un solo ciclo di clock, e rendere l'implementazione più semplice in modo da ridurre la durata del tempo di clock T_{CK} .

Microarchitettura CPU

La CPU

Rete logica combinatoria: rete priva di memoria, che dati ingressi da' delle uscite indipendentemente dal tempo. Rete sequenziale: rete che ha memoria, macchina a stati finiti, che dati degli ingressi fornisce delle uscite dipendenti dallo stato in cui si trova.

Dal punto di vista funzionale possiamo vedere la CPU, come composta da due parti: il data path e l'unità di controllo. Il data path di cui componente fondamentale è l'ALU, è una rete logica che si occupa di eseguire le istruzioni, mentre l'unità di controllo è una macchina a stati finiti che comanda il data path su quali istruzioni eseguire.

Possiamo schematizzare l'unità di controllo come una macchina a stati finiti a tre stati: fetch, decode ed execute.

Architettura di riferimento RISC

Analizziamo adesso un esempio di architettura RISC.

Gli indirizzi di memoria sono riferiti ai byte. Le istruzioni occupano sempre e solo una parola a 32 bit. Le istruzioni ed i dati si trovano sempre in indirizzi multipli di 4, per questo motivo il program counter è incrementato di 4 ad ogni istruzione. Avremo anche 32 registri di uso generale a 32bit. L'insieme dei registri è chiamato register file.

In generale l'esecuzione all'interno di un processore passa attraverso 5 fasi: una prima fase chiamata Instruction Fetch (IF) dove il processore carica dalla memoria l'istruzione, successivamente la decodifica nella fase (FT) e la esegue nella fase di execute (EX). Dopodiché in alcuni casi si ha un accesso alla memoria nella fase di Memory (ME), ed infine in alcuni casi ho una fase di write-back (WB), dove il risultato delle operazioni è riscritto nei registri.

Tutte le istruzioni di questa ISA, come già detto hanno una lunghezza fissa di 32bit, ed appartengono a 3 categorie:

- Un primo aritmetico logiche, Nei primi 6 bit opcode (codice operativo), seguiti da 5 che indicano il primo registro sorgente, altri 5 bit che indicano il secondo registro, 5 che indicano il registro destinazione ed i rimanenti 11 fanno riferimento all'operazione specifica dell'ALU (somma, sottrazione, ...).

```
add  r4,r2,r5
```

- Un secondo formato utilizzato per accesso alla memoria e salti condizionati. I primi 6 bit di codice operativo, a seguire altri 5 ad indicare il primo registro ed altri 5 ad indicare il secondo registro (come nel primo caso) 16 che indicano un offset o un dato.

```
je   r2,r3,0045h
```

- Un terzo ed ultimo caso utilizzato per i salti incondizionati. I primi 6 bit indicano sempre l'opcode ed i rimanenti indicano l'indirizzo di termine del salto.

```
jmp 0045h
```


In questa prima architettura assumiamo che non ci sia lo stack (zona di memoria organizzata a pila LIFO), accessibile attraverso istruzioni apposite come `push` e `pop`.

Oltre a salto condizionato ed incondizionato esiste un terzo tipo di salto: la chiamata a funzione. È un tipo di salto incondizionato particolare, dato che quando eseguito è necessario salvare il valore del program counter per poter proseguire l'esecuzione una volta terminata la funzione.

Siccome non abbiamo uno stack, il program counter è salvato nell'indirizzo R_{31} .

Per selezionare le operazioni da far eseguire all'ALU è specificato un ingresso chiamato opalu, dove vengono specificate le operazioni. Oltre all'uscita dell'operazione vengono tornati dei valori aggiuntivi come il flag di zero (messo ad uno quando il risultato dell'ALU è zero), ed il flag di segno (messo ad 1 quando il risultato è negativo).

Load e Store

Load e store permettono rispettivamente lettura e scrittura in memoria. Entrambe prendono in ingresso un registro base, una destinazione ed un offset. Per accedere al dato l'offset viene sommato al registro base ottenendo un nuovo indirizzo, il cui contenuto è salvato nel registro destinazione. I dati vengono direttamente presi dal bus attraverso buffer 3-state, lettura e scrittura possono essere disabilitate con i segnali Mr (*Memory Read*) e Mw (*Memory Write*),

Register File

Componente che ha come ingressi 5 bit che identificano il primo registro, 5bit per il secondo registro, 5bit per il registro destinazione, ed i rimanenti 32 per il dato in ingresso. Le due porte in uscita riportano i dati letti rispettivamente dal registro sorgente 1 e 2.

CPU monociclo

In una CPU monociclo, tutte le istruzioni impiegano un solo ciclo di clock. È una struttura molto semplice, ma potenzialmente anche molto lenta, dato che il tempo di esecuzione di ogni istruzione deve essere pari al tempo di esecuzione dell'istruzione più lenta.

Prendendo come esempio l'istruzione `st R6,R1, 20`,

- in fase di fetch: recupero istruzione dalla memoria.
- fase di decode
- fase di execute: salva dato in memoria.

Dato che in un unico ciclo di clock devo eseguire sia fetch che store, devo necessariamente avere due memorie separate. È inevitabile l'uso di un'architettura di Harvard (pagina 1). Oltre alla doppia memoria portata dall'architettura è necessario duplicare altre risorse, come ad esempio l'ALU, richiesta per incrementare sia valore del program counter che per calcolare l'indirizzo di destinazione del dato.

Tra le varie operazioni richieste dall'ISA, il tempo di esecuzione maggiore è dovuto sicuramente alla `load` (vedi tabella 1), che oltre alle fasi di fetch e decode richiede: calcoli dall'ALU, writeback ed accesso alla memoria. Chiamato il suo tempo di esecuzione T_{mono} ed N il numero di istruzioni, il tempo di esecuzione del programma è $T_{\text{mono}} \cdot N$.

- Writeback: In caso di operazione aritmetica prendo il valore in uscita dell'ALU e lo riporto nel register file nella porta dati. In caso di load, il valore di uscita della memoria viene riportato nella porta dati del register file. In caso di JAL PC1 (valore precedente di PC) entra nel register file.

Interfacce con l'esterno: bus di dati attraverso buffer 3-state, in uscita al bus degli indirizzi arriva o alu-out o pc.

Segnali di controllo architettura multiciclo

La fase di instruction fetch, comune a tutte le istruzioni, richiede di leggere l'istruzione corrente dalla memoria ed incrementare il program counter di 4. Per queste operazioni, sono necessari i segnali:

M_r Memory Read
In abilitazione buffer 3state
PC_w program counter write
PC1_w program counter 1 write
IR_w instruction register write

Ed i seguenti segnali di selezione:

INDsorg =1 per scegliere di inviare alla memoria il valore del program counter
PCsorg=0 per selezionare come ingresso di PC, PC+4
ALUsorgA = 0 seleziona PC come ingresso A della ALU
ALUsorgB = 0 seleziona 4 come ingresso B della ALU
OPALU = ADD per eseguire una somma con la ALU

Nella fase di decode è richiesto di decodificare il codice operativo, inviare i due registri sorgente al register file e sfruttare l'ALU non utilizzata per calcolare in anticipo l'indirizzo di destinazione gli eventuali salti condizionati.

Quindi è necessario il segnale DESTw per abilitare scrittura nel registro di destinazione, e i selettori per l'ALU: ALUsorgA=0, ALUsorgB=2 per indicare rispettivamente PC e l'offset come ingressi, e OPALU=ADD per sommarli.

Passate queste due fasi, comuni a tutte le operazioni, vi è una differenziazione a seconda del tipo di istruzione contenuta in IR. In caso di istruzioni aritmetiche, composte da execute (T3) e writeback (T5), in prima fase, sono richiesti i segnali per specificare le operazioni dell'alu (A = 1, B = 2, OP=ADD). In T5 è richiesto R_w per scrivere nel registro destinazione contenuto in RF, e Rsorg = 0 Rdest=0 per scrivere nel registro destinazione il alu-out. L'istruzione passa anche attraverso una fase di memory (T4) ma vengono solamente mantenuti i valori in T3, tenere costante il valore di alu-out.

Nella fase di execute di una load, viene calcolato l'indirizzo del dato in memoria R_b + offset (A=1, B=2, OP=ADD) e salvato in Rdest. In fase T4 INDsorg = 0 e M_r =1 per indicare di leggere il valore del dato all'indirizzo di memoria calcolato dall'ALU. In T5 viene salvato in R_d il dato letto dalla memoria In=2 per mettere il bus dei dati in ingresso e portare il segnale dalla memoria al processore, viene abilitato R_wwrite per abilitare la scrittura al register file. Rsorg=1 e Dsorg=1 per scrivere il registro R_d il dato proveniente dalla memoria.

In caso di store, i segnali nella fase di execute sono identici a quelli della load, ma eseguo INDsorg=0 uno step prima per avere il segnale stabile alla fase successiva e Out=1. In T4 M_w=1 per scrivere in memoria. Non ha una fase di writeback.

I salti condizionati richiedono solo un ciclo di completamento, in quanto l'indirizzo di destinazione è già stato calcolato nella fase precedente, per resta solo da abilitare PC_w in caso la condizione di salto sia verificata. (A = 1, B=1, OP=SUB) PCsorg=1 per selezionare DEST come ingresso a PC.

In caso di salti incondizionati esiste la sola fase T3 con PC_w=1 e PCsorg=2.

L'ultimo caso `jal`, è del tutto identico ad un salto condizionato, solo che viene seguito da una fase di writeback, in cui salvare PC1 in R31.

Prestazioni dell'architettura multiciclo

Diversamente dall'architettura monociclo in cui T_{mono} dipende dall'istruzione più lenta, il tempo T_{multi} dipende dallo stadio più lento. Prendendo come riferimento la tabella dei tempi di esecuzione dell'architettura monociclo (vedi pagina 7), ne consegue $T_{\text{multi}} = 30$. Confrontando quindi le varie fasi ottengo chiaramente che i tempi di esecuzione delle singole istruzioni, ed il tempo di esecuzione medio è peggiore. Questo è dovuto ai $30ns$ della fase di fetch, che occupano più di $1/3$ del tempo di esecuzione di una singola istruzione.

Aritm	5	150ns	40%
Load	5	150ns	25%
Store	4	120ns	10%
JE/JS	3	90ns	12%
JMP/JR	3	90ns	6%
JAL	5	150ns	2%

Miglioramenti architettura multiciclo

L'architettura multiciclo per come vista sino ad ora è inefficiente, per migliorarla ci possono essere diversi modi:

- Ridurre il periodo di clock, introducendo salti di attesa per le fasi più lunghe
- Sfruttare le componenti inutilizzate, calcolando in anticipo operazioni richieste in fasi successive
- Unire fasi distinte e modificare opportunamente il segnale di clock

Aumento granularità del clock

Avendo preso T_{multi} uguale al tempo d'accesso alla memoria, nelle fasi in cui essa è inutilizzata, c'è spreco di tempo. L'ideale per questa architettura sarebbe che tutti gli stadi richiedano approssimativamente lo stesso tempo di esecuzione. Prendendo ad esempio $T_{\text{multi}} = 12$ (tempo dell'ALU), gli stadi di accesso alla memoria richiederanno 3 cicli di clock ($12 \cdot 3 > 30$).

Svolgendo i calcoli otteniamo un tempo medio di $86.88ns$, migliore rispetto al precedente, ma ancora più lento rispetto agli $82ns$ dell'architettura monociclo.

Osservando che con $T_{\text{multi}} = 12$ nelle fasi di memoria rimane uno spreco di $36 - 3 \cdot 12 = 6ns$ riduciamo ancora la granularità di clock a $T_{\text{multi}} = 5ns$ (fase più veloce: decodifica del writeback) saranno richiesti quindi 6 cicli di clock per le fasi che fanno accesso alla memoria, e 3 per le fasi di ALU. Il tempo medio per istruzione si riduce a $75.65ns$, migliore rispetto al caso precedente e dell'architettura monociclo.

Anticipazione delle operazioni

Partiamo dall'osservazione che in T2 si esegue un passo che serve solo a JE/JS. Possiamo quindi differenziare la fase T2 a seconda dell'istruzione. Inoltre, dato che il periodo è sufficientemente lungo, possiamo unire più istruzioni in un unico ciclo di clock:

- Per operazioni aritmetiche, dopo il fetch, richiedono una decodifica ed un'operazione dell'ALU, con un totale di $5 + 12 + 5 = 22ns$ sufficiente da eseguirle nell'unica fase T2
- Per load il calcolo dell'indirizzo può essere fatto in T2, la lettura della memoria in T3 e scrittura nel registro destinazione in T4, tagliando un ciclo di clock.
- L'operazione di store, esattamente come per la load, anticipiamo il calcolo dell'indirizzo sorgente in T2, quindi la scrittura in memoria è effettuabile immediatamente all'istante T3.
- In JMP/JS è possibile aggiornare PC direttamente in T2
- In JAL è possibile aggiornare PC e la scrittura in R31. PC1 non è più necessario.

Il tempo di esecuzione medio è $81.60ns$, migliore della versione multiciclo originale e circa la stessa velocità dell'architettura monociclo.

Aumentando la granularità di clock in quest'architettura, ipotizzando un $T_{\text{multi}} = 6ns$ (dato che IF e ME richiedono $6ns$), otteniamo un tempo medio di $64.76ns$ migliore del 21% rispetto alla monociclo.

Architetture Avanzate

Prestazione dei calcolatori

Con benchmark si intende un set di programmi differenti tra loro, che rappresentano a grandi linee task frequenti eseguiti dal calcolatore. Per comparare le prestazioni di diversi calcolatori, vengono paragonati i tempi di esecuzione del benchmark.

Prestazione della CPU

Considerato l'intero tempo di esecuzione di un programma, viene definito tempo di CPU, il tempo in cui effettivamente quest'ultima è impiegata nel task: $T_{\text{cpu}} = N_{\text{cc}} T_{\text{ck}}$, dove N_{cc} è il numero di cicli di clock.

Il modello più semplice per calcolarlo è il CPI (*Clock Per Instruction*): quanti cicli di clock servono in media per un'istruzione: $\text{CPI} = N_{\text{cc}}/N$ dove N è il numero di istruzioni in un programma.

Per calcolare il CPI medio, occorre conoscere il CPI di ogni istruzione, e la frequenza con la quale l'istruzione i -esima viene eseguita F_i .

$$\text{CPI} = \sum_i F_i \text{CPI}_i = \sum_i \frac{N_i}{N} \text{CPI}_i$$

Da cui:

$$T_{\text{cpu}} = N \cdot \text{CPI} \cdot T_{\text{ck}}$$

Il paradigma RISC è di ridurre il più possibile il CPI , portando il problema di aumentare il numero di istruzioni richiesto per formare un'operazione. CISC diversamente, riduce il numero di istruzioni richieste per programma, ma aumentando il CPI .

Il MIPS (*Mega Instruction Per Second*) e MFLOPS (*Mega Floating Point Operation Per Second*) definite come $\text{MIPS} = N / (\text{CPU}_{\text{time}} \cdot 10^6) = f_{\text{ck}} / \text{CPI}$ sono usate per misurare le prestazioni. Dipendono entrambe dal CPI medio e quindi dal benchmark.

Il numero di MIPS non dipende da N , pertanto a parità di benchmark e MIPS otteniamo valori diversi di CPU_{time} se N cambia. Quindi si possono confrontare tra loro due CPU rispetto ad un determinato benchmark, solamente se hanno lo stesso set di istruzioni.

Architetture Pipeline

Questa architettura è la più significativa soluzione per aumentare la velocità di una CPU. Aumenta il numero di istruzioni eseguite nell'unità di tempo (throughput). Rispetto all'architettura multiciclo ha una necessità di disaccoppiare le varie fasi per renderle parallelizzabili. I segnali sono passati alle fasi successive attraverso registri di latch.

In generale, chiamato τ il tempo di clock, supponendo k stadi, n istruzioni vengono elaborate in $T_k = (k + (n - 1)) \cdot \tau$. L'aumento di velocità è quindi calcolabile come

$$S_p = \frac{T_1}{T_k} = \frac{nk\tau}{(k + (n - 1))\tau} = \frac{nk}{k + n - 1}$$

È facile anche calcolare come al crescere del numero di stadi k , S_p tende ad n , ma accade solo nel caso ideale

Pipeline non ideale

Esistono tre limiti all'aumento del numero di stadi nella pipeline:

- Alee strutturali, quando due fasi richiedono la stessa risorsa, ad esempio se fetch ed execute sono in esecuzione allo stesso tempo, si crea un conflitto di risorse per l'ALU.
- Alee di dato, quando ad un'istruzione serve un risultato non ancora prodotto
- Alee di controllo, si verificano nel caso di jump, quando non è ancora stato determinato l'indirizzo di destinazione

Una possibile soluzione per risolvere le alee strutturali sono la duplicazione delle risorse richieste (es. due ALU), e nel caso in cui siano necessari accessi multipli alla memoria, utilizzare un'architettura di Harvard. Diversamente per risolvere il problema è ritardare l'esecuzione delle fasi che richiedono una risorsa già in uso. Ovviamente sconsigliata perché riduce il throughput.

Nel caso di alee di dato esistono, a loro volta, tre tipi di dipendenza tra istruzioni. Chiamate A e B, due istruzioni, dove A precede B:

- RAW (*read-after-write*) B legge un dato prima che sia scritto da A
- WAR (*write-after-read*) B scrive un dato prima che sia letto da A
- WAW (*write-after-write*) B tenta di scrivere un dato prima che A lo abbia scritto

Nel primo caso, prendendo come esempio le istruzioni in successione `add r1,r2,r3` e `sub r4,r1,r2`, è ovvio che nella prima istruzione, il valore r1 è salvato nella fase di writeback, mentre durante nella seconda istruzione il valore di r1 è richiesto nella fase di execute. Prima di risolvere il problema è necessario che venga riconosciuto, ad esempio marcando quali registri richiede una particolare istruzione. Per risolverlo è possibile:

- Stallo: attendere che una delle due istruzioni termini
- Anticipazione: rendere immediatamente disponibile il dato, senza attendere la fase di WB. Ma risulta un metodo costoso e non banale da implementare.
- Sovrapposizione: Produco il risultato nel fronte di clock di salita e lo leggo nel fronte di discesa (half-clock). Non sempre raddoppiare la frequenza di clock risulta possibile.
- Riordinamento: Vengono eseguite delle istruzioni ortogonali ¹, eseguendo così la seconda istruzione solo dopo che la prima abbia effettuato il WB

In caso di alee di controllo il program counter viene verificato nella fase di execute. È risolvibile sia eseguendo il salto con un delay di 1 ciclo di clock, o riordinando l'esecuzione delle istruzioni come nel caso precedente, calcolando prima l'indirizzo di destinazione.

Il problema principale delle alee di controllo è introdotto dai salti condizionati, dato che la condizione è nota solamente dopo la fase di execute. In questa situazione il semplice riordinamento delle istruzioni non è possibile, Infatti, per minimizzare i cicli "idle" sono utilizzate tecniche di predizione, in grado di stimare in anticipo se il salto viene preso o non viene preso. Se queste tecniche funzionano più del 50% delle volte, si misura un aumento di prestazione.

Le tecniche possono essere statiche (i salti si verificano sempre o che non si verificano mai), o dinamiche: basate sul comportamento precedente del salto (vedi esempio in figura 2).

¹non hanno conflitto con le altre istruzioni e non alterano l'output del programma

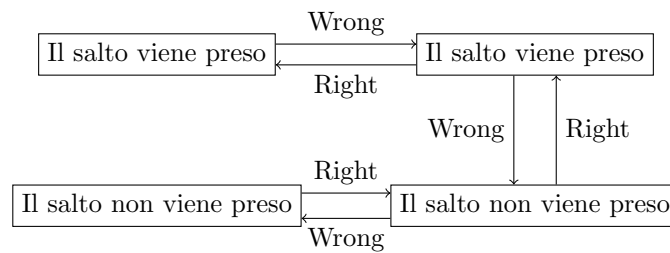


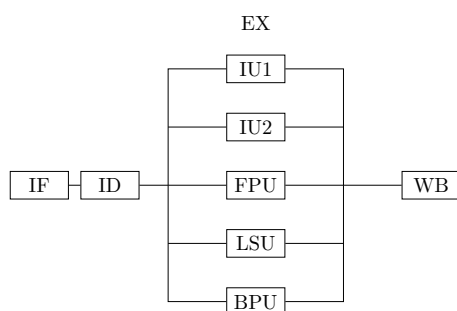
Figure 2: Esempio predizione dinamica

Queste predizioni sono salvate in una tabella di predizione associativa, dove ad ogni indirizzo di program counter del salto è associato il valore di relativa predizione.

Architetture superscalari

Quello visto sino ad ora prende il nome di pipeline lineare, non viene più utilizzato perché come visto, lo speedup teorico è ben diverso dallo speedup reale. Un altro problema di questa architettura è che tutte le istruzioni attraversano tutti gli stadi, il periodo di clock è quindi determinato dallo stadio più lento (come nella multiciclo).

La soluzione è quindi introdurre non un parziale parallelismo, come nel caso della pipeline, ma un parallelismo totale, sovrapponendo specifiche fasi delle istruzioni. Nell'architettura che utilizzeremo come riferimento, solo la fase di execute è in parallelo:



- IU1= ALU, per aritmetica intera (1 cck)
- IU2=ALU, per aritmetica intera, ma operazioni più complesse come moltiplicazione e divisione (2cck)
- FPU=ALU, per virgola mobile (4cck)
- BPU *Branch Prediction Unit*
- LSU *Load Store Unit*

Figure 3: Architettura di riferimento

Ipotizziamo che allo stadio di execute venga emessa solo una istruzione alla volta (ID), una volta messe in esecuzione, è sono eseguite in parallelo.

Problemi dell'architettura

1. Date due istruzioni i e j , se con i che precede j , se i impiega più cicli di clock di j ad essere eseguita, l'ordine di completamento può essere invertito.
2. Può accadere che due istruzioni nello stesso istante richiedano di passare alla fase di writeback, generando un conflitto di risorse.

Introduzione ai linguaggi Assembly

Per evitare al programmatore di ricordarsi specifiche sequenze di zeri ed uno, ogni microprocessore ha un proprio linguaggio assembly, in grado di tradurre con una corrispondenza 1:1 istruzioni a basso livello o indirizzi di memoria in codice macchina.

Con statement o pseudo-istruzione si intende una riga del programma assembly. A tale riga corrisponde una direttiva dell'assemblatore. Inoltre se a tale direttiva corrisponde un'istruzione in linguaggio macchina, prende il nome di istruzione.

Ogni istruzione è composta da un'etichetta (label) che rappresenta l'indirizzo di memoria in cui l'istruzione è memorizzata, un codice operativo (opcode) simbolo mnemonico per l'operazione e da nessuno, uno o più operandi.

```
label:      mov ax, bx
            jmp label
```

Le etichette sono sostituite automaticamente dall'assemblatore in indirizzi di memoria. Permettono di astrarre gli indirizzi fisici, semplificando la modifica e comprensione del programma.

I codici operativi (es. `mov`, `add` ...) sono gli alias dati alle istruzioni eseguibili dalla CPU.

Gli operandi funzionano come argomenti passati ai codici operativi (nel caso di assembly 8086 sono al massimo 2). Durante l'esecuzione del programma, la CPU provvede a reperire il valore degli operandi, che può essere passato direttamente all'istruzione per valore, tramite registro, contenuto in memoria o da una porta di I/O.

Le pseudo-istruzioni sono utilizzate durante il processo di assemblaggio: esempi sono i segmenti dati, commenti e le macro.

Linguaggio assembly 8086

Specifico per il processore general purpose a 16 bit Intel 8086. Ha 14 registri interni a 16 bit, 7 modi di indirizzamento con capacità di 1Mb.

n	parallelismo del processore	16
n_a	parallelismo della memoria	20
n_d	parallelismo del buffer di dati	16

Table 2: Parallelismi del processore Intel 8086

Tutti i processori Intel sono backward-compatible, per questo i concetti di base per questo processore sono gli stessi utilizzati da un processore moderno.

Il processore 8086 è diviso in due unità funzionali concettualmente separate: la BIU (*Bus Interface Unit*) ed EU (*Execution Unit*). Come dice il nome, la BIU si interfaccia con il bus dei dati attraverso un unico bus in ingresso controllato dal *Bus Control*. L'EU non ha un collegamento diretto con la memoria ed è dedicata ai calcoli.

Siccome il fetch di è in media media più veloce dell'esecuzione, le istruzioni, una volta prelevate dal bus, vengono salvate temporaneamente in una coda (*coda di prefetch*) in attesa di essere processate dalla EU.

Inoltre questa architettura la BIU ha un sommatore dedicato utilizzato per calcolare il valore dell'IP o l'indirizzo di accesso per i dati in memoria.

EU Control si occupa di decodificare le istruzioni e genera i segnali necessari al resto dei componenti nella EU: op-alu, abilitazioni dei registri (temporanei, generali e di flag). Flag register descrive lo stato dell'ultima operazione effettuata dall'ALU (vedi flag a pag. 16)

Scelte progettuali di un ISA

- dove sono memorizzati gli operandi nella CPU
- con che istruzioni si accede agli operandi
- modello di memoria
- formato delle istruzioni
- modello di indirizzamento (come indicare gli indirizzi di memoria)
- tipo e struttura degli operandi
- tipo di istruzioni previste

Dove sono memorizzati gli operandi nella CPU

Un metodo per memorizzare gli operandi è attraverso lo stack, in questo modo viene garantita un'indipendenza dal register set, ma con lo svantaggio di avere difficoltà di accesso agli operandi. Inoltre dato che il tempo di accesso allo stack è elevato rispetto al tempo di esecuzione si forma un bottleneck.

Un altro metodo è l'utilizzo di un unico registro accumulatore, da cui passano tutte le operazioni. La gestione diventa molto semplice ma è ovvia la formazione di bottleneck.

Il metodo più utilizzato è a set di registri, ovvero gli operandi vengono salvati direttamente nei registri del processore. In particolare, nella CPU 8086, i registri possono essere di tre categorie: general purpose (generici non ortogonali), segment o miscellaneous. I registri sono `ax`, `bx`, `cx`, `dx`, `si`, `di`, `bp`, `sp`, tutti a 16 bit. Per i primi 4 è possibile accedere agli 8 bit più e meno significativi, sostituendo alla `x` una `h` o una `l` rispettivamente (es. `ah` per accedere ai primi 8 bit del registro `ax`).

Registri generici	
<code>ax</code>	Accumulatore: registro di base per le operazioni
<code>bx</code>	Base: unico utilizzato per indirizzamenti di memoria
<code>cx</code>	Conteggio: utilizzato per cicli
<code>dx</code>	Dati: utilizzato per indirizzi di istruzioni i/o o overflow
<code>si</code> <code>di</code>	source e destination per operazioni con stringhe di byte
<code>bp</code>	Base Pointer accesso a parametri e variabili di funzioni.
<code>sp</code>	Stack Pointer: puntatore a top dello stack

Registri speciali	
IP	Instruction Pointer
FLAG	Register flag

Overflow flag	Operazione ha un risultato troppo grande
Direction	Indica se incrementare / decrementare per le istruzioni con stringhe
Interrupt Enable	Abilita/Disabilita mascheramento degli interrupt
Trap	Utilizzato dai debugger, genera un int 3 dopo ogni istruzione
Sign	1 quando il risultato è negativo
Zero	il risultato dell'operazione è 0
Auxiliary Carry	1 quando è presente un riporto tra la parte alta e la parte bassa del registro.
Parity Flag	1 quando il numero di bit è pari, 0 quando è dispari
Carry Flag	Riporto o prestito nella parte alta dell'ultimo risultato.

Table 3: Flag architettura

Modelli di Memoria

Accesso alla memoria

Per scegliere gli operandi con i quali accedere alla memoria, si dividono le ISA in base a due numeri: il **numero di riferimenti diretti in memoria** indicati nelle istruzioni dell'ALU ed il **numero di operandi indicati in modo esplicito nelle istruzioni**. Entrambi possono assumere solo valori compresi tra 0 e 3 inclusi.

Ad esempio nelle architetture chiamate *register-register*, il numero di riferimenti diretti in memoria è 0, ed il numero di operandi che indica in modi indicati in modo esplicito è 3. In altre parole le uniche operazioni che possono accedere in memoria sono LOAD e STORE.

Il numero di operandi indicati in modo esplicito indica il numero massimo di operandi specificati in modo esplicito come parametri di una funzione.

Quindi per effettuare un'operazione come `c = a + b` sono necessarie le operazioni:

```
load    r1, var1
load    r2, var2
add     r1, r2, r3
store   var3, r3
```

Utilizzando lo stesso esempio per una architettura *register-memory*, (1, 2) otteniamo:

```
mov     AX, var1
add     AX, var2           ; AX funziona sia da sorgente
                                ; che destinazione
mov     var3, AX
```

In questo caso posso avere al massimo solo un operando che fa riferimento alla memoria.

Un'ultimo esempio di architettura è la *memory-memory* (3, 3) dove sia sorgente che destinazione sono completamente espliciti.

Ordinamento della memoria

La memoria è sempre organizzata come un lungo array di celle a 8bit. Quando un dato di lunghezza più grande di 8bit deve essere salvato in memoria, può essere utilizzata sia la codifica **little endian** (memorizza l'Least Significant Bit all'indirizzo più basso), sia la **big endian** (all'indirizzo più basso viene salvato il Most Significant Bit).

Allineamento della memoria

Se la memoria è forzata a salvare i dati in modo allineato, allora riesco a leggere i dati di grandezza maggiore di 1 byte in un **singolo ciclo**. L'unico svantaggio è che per salvare dei dati di grandezza inferiore a 4byte, avrò delle celle inutilizzate.

Se la memoria non è allineata, risparmio più spazio in memoria, ma l'accesso può richiedere più di un ciclo di CPU.

Memoria lineare e segmentata

Si definisce con **effective address**, l'indirizzo reale in memoria.

La **riallocazione della memoria** (RAM) si intende il riordinamento dei blocchi di memoria, in modo da raggruppare un unico blocco di memoria, tutti i blocchi non utilizzati, isolati dalla memoria in uso.

Il problema che porta con se la riallocazione di memoria, è che una volta che un blocco di memoria viene spostato, tutti gli effective address utilizzati nel codice contenuto al suo interno sono invalidati, e devono essere aggiornati uno ad uno dal processore con il nuovo effective address.

Per questo motivo alcune ISA preferiscono utilizzare un modello di memoria segmentato, in cui il codice utilizza **indirizzi relativi** anziché lavorare direttamente con gli effective address. Per accedere alla memoria attraverso un indirizzo relativo, vengono salvati in due registri (CS: Code Segment e DS: Data Segment) l'indirizzo di memoria da cui partono codice e dati del programma. Al momento di una riallocazione, per un modello di memoria segmentato, l'unica cosa invalidata sono i due registri segmento di ciascun programma.

Modello di memoria Intel 8086

Nel caso di Intel 8086, la memoria viene vista come un gruppo di paragrafi e segmenti: i **paragrafi** sono una zona di memoria a 16bit, i quali non si possono sovrapporre, mentre un **segmento** è un'unità logica indipendente formata da locazioni continue di memoria, di dimensione massima 64k, ha inizio ad un indirizzo di memoria multiplo di 16, (in modo da essere allineato ad un paragrafo) ed a differenza dei paragrafi, sono sovrapponibili.

La dimensione massima di un segmento (64k) deriva direttamente dalla dimensione massima che può avere un indirizzo relativo. Dato che l'accesso ad un indirizzo avviene attraverso i registri, la dimensione massima è 2^n , e per Intel 8086: $n = 16 \Rightarrow 2^{16} = 64k$.

L'indirizzo di inizio di un segmento è salvato in un indirizzo di memoria a 20bit, ed è ottenuto da un registro a 16bit moltiplicato per 16.

La sovrapposizione dei segmenti era utilizzata in DOS nel tipo di eseguibile '.com', file che utilizzavano il modello di memoria 'tiny'. Prevedeva un unico segmento a cui corrispondevano DS SS (Stack Segment) e CS. I segmenti erano sovrapposti solo come indirizzo, non come dati. Siccome tutto era contenuto in un unico segmento, tra codice, dati e stack non era concesso di superare i 64k.

Modalità di Indirizzamento

Formato di Istruzione

Per definire un'istruzione all'interno del linguaggio, è necessario definire: il **codice operativo** (numero operandi espliciti), gli operandi ed il risultato e l'indirizzo della prossima istruzione. Per salvare tutte queste caratteristiche in memoria, diventa fondamentale definire un formato in cui codificare e decodificare l'istruzione.

Modalità di indirizzamento

La modalità di indirizzamento decide come indicare l'indirizzo in memoria in cui prendere i dati.

Indipendentemente dal tipo di memoria utilizzata (lineare, segmentata...) e dal tipo di operazione da effettuare, per indicare all'istruzione richiesta dove trovare l'operando, posso:

- passarlo attraverso un registro
- passarne il valore all'istruzione (modalità immediata)
- leggerlo dalla memoria

Quello che cambia tra le varie ISA sono quante e quanto complesse sono le operazioni per l'accesso alla memoria. Più modalità di indirizzamento ho più diventa facile l'accesso, ma allo stesso tempo aumenta la complessità della rete logica.

Esistono diverse opzioni per quanto riguarda la lettura dell'operando dalla memoria. In caso di accesso **diretto** viene indicato l'indirizzo a cui prendere il dato in memoria. Diversamente se viene utilizzata una modalità di indirizzamento **indiretta** viene indicato l'indirizzo di memoria dell'operando in un registro.

Entrambi gli approcci diretto ed indiretto possono combinarsi nella modalità di indirizzamento **base** dove il registro base utilizzato come offset è unito ad un indirizzo diretto per trovare la posizione in memoria dell'operando.

Esiste un'ulteriore versione non implementata in tutte le ISA chiamato **indiciato**: indico due registri e l'indirizzo in memoria dell'operando è la somma dei due registri. Viene chiamato in questo modo perché il primo registro funziona da registro base, mentre il secondo si comporta da indice (es. Accesso ai dati di un vettore).

Altre tipologie di indirizzamento, (meno frequentemente adottate dalle ISA) sono: L'accesso **indiretto** dove viene indicata la cella di memoria contenente l'indirizzo dell'operando, la modalità di indirizzamento **scalato** che si comporta esattamente come l'indiciato, ma viene specificato un ulteriore valore di offset, e per finire le modalità di **autoincremento** e **autodecremento**, le quali funzionano esattamente come la modalità d'accesso tramite registro, solo che dopo la lettura il valore contenuto nel registro viene automaticamente incrementato o decrementato.

Le modalità di accesso possono essere combinate: `mov AX [12 + BX + SI]`.

Tramite registro	<code>mov BL, AL</code>
Immediato	<code>mov BL, 12</code>
Diretto	<code>mov AX, [12]</code>
Indiretto tramite registro	<code>mov AX, [BX]</code>
Indiretto tramite indice	<code>mov AX, [SI]</code>

Figure 4: Rispettive istruzioni Assembly

Se nella modalità di indirizzamento è presente il registro **BP**, il segmento di riferimento sarà **SS** (l'indirizzo è relativo allo stack), altrimenti il riferimento sarà sempre **DS** (segmento dati).

Se si vuole comunque accedere ad un altro segmento di memoria, è possibile effettuare un segment override, specificando il segmento di memoria dove si vuole accedere: `mov AX, [CX:BX + 5]`.

Modi di indirizzamento nel trasferimento di controllo

Con questo nome si intende come indicare il valore del program counter (o instruction pointer) al momento di un salto.

Normalmente viene indicato in modo diretto dalla istruzione di jump, e può essere espresso sia in modo assoluto, che in modo relativo. Nell' ISA Intel è disponibile anche gli indirizzamenti intrasegment ed intersegment, sia in modo diretto che indiretto.

Vengono chiamati intrasegment i salti che si trovano e terminano nello stesso code segment, mentre intersegment i salti che riguardano terminano in un code segment differente da quello di partenza. A seconda dei casi si può avere un indirizzamento diretto o indiretto, ovvero viene indicato direttamente il termine del salto o l'indirizzo di termine è contenuto in un registro.

Modi di indirizzamento I/O

Dal punto di vista dell' ISA esistono due metodi di indirizzamento: il **memory mapped I/O**, dove gli indirizzi per l'interazione con i dispositivi I/O sono contenuti in memoria, e **separated I/O**, dove gli spazi di indirizzamento I/O sono separati dalla memoria, per accedere ai dispositivi ho istruzioni diverse (`in` e `out`).

Per comunicare con i dispositivi I/O è possibile utilizzare un metodo ad indirizzamento diretto: `in AL, 100`, ma l'indirizzo massimo è limitato a 256. Se si vuole utilizzare indirizzi con valori maggiori a 256, è necessario utilizzare un metodo ad indirizzamento tramite registro. Il registro (a 16b) dedicato a queste operazioni è DX.

Tipi e struttura degli operandi

Sono i tipi di dato supportati dall' ISA. Possono essere di tipo intero (signed/unsigned), floating point (single, double o extended precision), caratteri (ascii/unicode), bool o multimediali.

Ed ovviamente è necessario scegliere quali operazioni sono previste dall' ISA per lavorare con i tipi di dato supportati.

Linguaggio Assembly 8086

In due parole

Non è case sensitive.

Ogni statement è terminato da `\n`, lo statement può proseguire alla riga successiva solo se questa comincia con il carattere `&`.

Gli identificatori hanno una lunghezza massima di 31 caratteri ed il nome non può iniziare con un numero.

Tipi di costante

```
mov ax, 13           ; decimale, anche 13D
mov ax, 13h          ; esadecimale (devono iniziare come un numero)
mov ax, 00100B       ; binario
mov ax, 130          ; ottale

mov ax, 2.34         ; numeri reali
mov ax, 112E-3       ; rappresentabili anche in esponenziale

mov ax, 'T'          ; Costanti carattere
mov ax, 'test'       ; o anche stringa
```

Istruzioni per il trasferimento dati

```
mov dest, sorg       ; sposta il contenuto del secondo operando
                     ; nel primo
mov [bx], al          ; salva nell'indirizzo indicato da BX il
                     ; valore di al
xchg dest, sorg       ; scambia il contenuto dei due operandi
push word             ; inserisce una word nello stack
pop word              ; estrae una word dallo stack
in accum, porta       ; legge un dato dalla porta specificata
out porta, accum      ; scrive un dato sulla porta specificata
```

Si ricorda che istruzioni come `mov [bx], [si]` non sono permesse perché siccome non stiamo utilizzando una macchina *memory-memory*, si può avere al più 1 riferimento alla memoria nella stessa istruzione.

Esistono altri trasferimenti non ammessi dalla `mov`:

- `mov ds, 100`, modificare direttamente il valore di un registro. Occorre utilizzare un registro general purpose:

```
mov ax, 100
mov ds, ax
```

- `mov dx, es`, trasferimento da segment register a segment register.
- `mov cs, 100`, qualsiasi trasferimento che abbia `cs` come destinazione. Ovvero cambiare il codice in esecuzione.

Lo stack pointer `sp` parte con valore iniziale `0xffff`, ad ogni istruzione `push`, `sp` diminuisce di 2, mentre ad ogni `pop` aumenta di 2.

Quando tolgo i dati dallo stack con `pop`, la cella di memoria non viene azzerata.

Istruzioni di aritmetica binaria

Operazioni di aritmetica binaria

```
; Operazioni ad 1 parametro
inc var1      ; Incrementa di 1 var1
dec var1      ; Decrementa di 1 var1

mul sorg      ; Moltiplicazione sorg * al oppure sorg * ax
div sorg      ; Divisione:      sorg / al oppure sorg / ax

imul sorg     ; mul con segno
idiv sorg     ; mul con segno

neg var1      ; nega il registro var1 (negato aritmetico, non binario)

; Operazioni a 2 parametri
add dest, sorg ; Salvano entrambe il risultato dell'
sub dest, sorg ; operazione in `dest`

cmp dest, sorg ; uguale a sub ma non salva il
               ; risultato in dest

adc dest, sorg ; add with carry: dest = dest + sorg + carry_flag
sbb dest, sorg ; sub with carry: dest = dest - sorg - carry_flag
```

NOTE

Nelle operazioni a due parametri, entrambi i registri devono avere stessa dimensione. Ad esempio `add AX, BL` non è permesso.

Nel caso in cui `div` sia troppo grande per essere contenuto nel registro destinazione, o il divisore sia 0, viene generato un `int 0h` (Divisione per zero).

Sono supportati i formati **signed**, **unsigned**, numeri decimali **packed**² e **unpacked**³.

Nel caso di numeri decimali unpacked, i 4 bit superiori devono essere a 0 se il numero è usato in un'operazione di moltiplicazione o divisione.

Operazioni su 32 bit

Considerando come unico numero a 32bit i registri `bx` e `ax` (con 16bit più significativi salvati in `ax` e 16 meno significativi salvati in `bx`), ed un altro numero a 32bit salvato in analogo modo in `dx` `cx`, somma e sottrazione possono essere eseguite nel seguente modo

```
add ax, cx ; Somma parti meno significative
adc bx, ds ; Somma parti più significative con carry

sub ax, cx ; Analogo per sottrazione
sbb bx, ds
```

²Ogni byte contiene due numeri decimali, la cifra più significativa è allocata nei 4 bit superiori. Es: 35=0011.0101

³Ogni byte contiene un solo numero decimale BCD nei 4 bit inferiori. Es: 35=0000.0011 0000.0101

Moltiplicazione e Divisione

Esistono due tipi, quelle che operano con segno (`imul` e `idiv`), e quelle che operano in modo unsigned (`mul` e `div`).

Prendono un solo operando, che può essere un registro generale o una variabile. Il secondo operando viene scelto dinamicamente in base alla dimensione del primo. Nel caso di moltiplicazione:

- se è di tipo **byte**: 8bit, il secondo è `al` , ed il risultato è salvato in `ax`
- se è di tipo **word**: 16bit, è `ax` ed il risultato è messo in `dx : ax` ⁴
- se è di tipo **dword**: 32bit

Se viene preso dalla memoria è necessario specificare manualmente la dimensione attraverso le keyword elencate sopra (es: `mul word [0100]`)

In caso di divisione le operazioni di tipo byte utilizzano `ax` come secondo operando, e salvano risultato e resto in `al` ed `ah` rispettivamente. Per operazioni di tipo word, `dx : ax` è il secondo operando, resto e risultato sono salvati in `dx` e `ax` .

Esempio di divisione a 16 bit

```
mov dx, 0234h
mov ax, 5678h
mov cx, 1000h
div cx

; dx = 678
; ax = 2345
```

Se `dx` fosse maggiore di `1000h`, il risultato della divisione risulterebbe a 20byte e non sarebbe possibile salvarlo in `ax` . Quindi genera un interrupt.

Operazioni su numeri decimali

Esistono istruzioni che lavorano con i numeri salvati in formato packed ed unpacked, ma non prendono parametri, dato che lavorano solamente attraverso i registri AL

- AAA converte il risultato di una somma in decimale unpacked
- AAS converte il risultato di una sottrazione in decimale unpacked
- AAM converte il risultato di una moltiplicazione in decimale unpacked
- AAD converte il dividendo di una divisione da decimale unpacked a binario
- DAA converte il risultato di un addizione in decimale packed
- DAS converte il risultato di una sottrazione in decimale packed.

⁴Indico con `ax : bx` , un numero i cui bit più significativi sono salvati in `ax` , ed i bit meno significativi sono salvati in `bx` .

Trasferimento di controllo

Salti

Tutti i salti prendono come unico argomento l'indirizzo di destinazione. L'istruzione per il salto incondizionato (equivalente a goto in C) è `jmp`. Esistono anche i salti condizionati, i quali solitamente sono preceduti da un'istruzione `cmp`.

Instruction	Jump if	Flag	
<code>JE</code>	<code>zf = 1</code>	<code>JC</code> - <code>JNC</code>	Jump if Carry (Carry flag a 1)
<code>JNE</code>	<code>zf = 0</code>	<code>JO</code> - <code>JNO</code>	Jump overflow
<code>JA</code> o <code>JNBE</code>	<code>cf = 0</code> e <code>zf = 0</code>	<code>JS</code> - <code>JNS</code>	Jump Sign / Jump Not Sign
<code>JAE</code> o <code>JNB</code>	<code>cf = 0</code>	<code>JZ</code> - <code>JNZ</code>	Jump Zero (alias di <code>JE</code> e <code>JNE</code>)
<code>JB</code> o <code>JNAE</code>	<code>cf = 1</code>	<code>JP</code> o <code>JPE</code>	Jump Parity (Even). (bit di parità)
<code>JBE</code> o <code>JNA</code>	<code>cf = 1</code> o <code>zf = 1</code>	<code>JNP</code> o <code>JPO</code>	Jump Not Parity, o Jump Parity Odd
<code>JG</code> o <code>JNLE</code>	<code>zf = 0</code> e <code>sf = of</code>	<code>JCXZ</code>	Jump if <code>cx</code> (registro contatore) Zero.
<code>JGE</code> o <code>JNL</code>	<code>sf = of</code>	Legenda	
<code>JL</code> o <code>JNGE</code>	<code>sf ≠ of</code>	A	Above
<code>JLE</code> o <code>JNG</code>	<code>zf = 1</code> o <code>sf ≠ of</code>	B	Below
		G	Greater
		L	Less
		E	Equal
		N	Not

Esempio di utilizzo di salti condizionati

```
init:  mov ax, 10
       mov bx, 5

check: cmp ax, bx
       ja halt      ; jump to halt only if ax > bx

       inc ax
       jmp check

halt:  mov ax, 4c00h
       int 21h
```

CALL e RET

Una procedura è una label, la cui chiamata corrisponde ad un salto incondizionato, i parametri sono passati via stack. La differenza da un normale salto incondizionato è che al momento di una call, è salvato l'istruzione pointer nello stack.

Una procedura, nel caso sia all'interno di uno stesso segmento di codice (inter-segment) è detta di tipo **NEAR**, mentre se può esser chiamata all'interno di un segmento di codice qualsiasi (intra-segment) è detta di tipo **FAR**.

Nel momento in cui effettuo una `call` di tipo NEAR, l'unica cosa che cambia è l'istruzione pointer, dato che non cambia il segment. Diversamente se effettuo una `call` FAR, siccome cambia anche il code segment, viene anch'esso pushato all'interno dello stack.

```
start:      call function
halt:       mov ax, 4c00h
           int 21h
function:   mov ax, 10h
           ret
```

`jmp` e `call` hanno la stessa sintassi. Per questo se confuso il compilatore non dà errore. Se una funzione è invocata con `jmp` l'istruzione `ret` fa comunque il `pop` di un valore dallo stack e cambia l'istruzione pointer.

LOOP

L'istruzione `loop etichetta` o `loope etichetta` è equivalente ad effettuare le operazioni:

```
dec cx
cmp cx, 0
je etichetta
```

Esistono anche le varianti: `loopz` e `loopne` che controllano inoltre lo zero flag.

Esempio di utilizzo di `loop`:

```
start:  mov ax, 0h
        mov cx, 10h
cycle:  add ax, 10h      ; Eseguita 10h = 16 volte
        loop cycle
```

INT ed IRET

Gli Interrupt interrompono l'esecuzione normale del programma. Possono essere di tipo hardware o invocati via software (es, tramite istruzione `int`). Il programma, una volta fermato, passa il controllo ad una procedura di tipo FAR, chiamata RRI (*Inserire acronimo*). Al termine dell'esecuzione di questa procedura è eseguita l'istruzione `iret`.

Dato che il programma è interrotto e deve riprendere la sua normale esecuzione, al momento di un'interrupt vengono eseguite in ordine le operazioni di:

- Salvare nello stack il register flag (`pushf`)
- Trap Flag = 0 (disabilita esecuzione step by step per ragioni di sicurezza), e IF = 0 (Interrupt Flag = 0, per evitare l'interruzione di altri interrupt mascherabili).
- Salvare nello stack CS e carica CS della RRI
- Salvare nello stack IP e carica IP della RRI

L'istruzione duale `iret` , recupera le istruzioni di IP, CS e register flag precedentemente salvate nello stack.

Esistono due possibili categorie di interrupt:

- Interrupt BIOS, che dal nome agiscono direttamente a livello di BIOS. Esempi sono la 10h per l'output su video e la 16h per l'input da tastiera.
- Interrupt DOS, che agiscono a livello di sistema operativo. Esempio è 21h, utilizzata sempre per I/O da tastiera e terminazione processo.

Ogni interrupt ha un elenco di funzioni, ed il registro [ah](#) specifica quale utilizzare.

Code	Function	Description	Info
10h	0Eh	Write character on TTY	AL = Character ASCII code BH = page number (0 current page) BL = foreground color (only gui mode)
16h	00h	Keyboard Read	AL = Read ASCII code AH = scan code (specifies input source)
21h	02h	Character Output	DL = ASCII Code
21h	03h	Keyboard Read and echo	AL = Read ASCII code
21h	4Ch	Terminate Process and EXIT	AL = Exit Code