

---

# Aula 09: Arquitetura de Computadores – Conjuntos de instruções: características e funções & modos e formatos de endereçamento

---

Prof. Hugo Puertas de Araújo  
[hugo.puertas@ufabc.edu.br](mailto:hugo.puertas@ufabc.edu.br)  
Sala: 509-2 (5º andar / Torre 2)



# Arquitetura de Computadores

# ■ Objetivos de aprendizagem

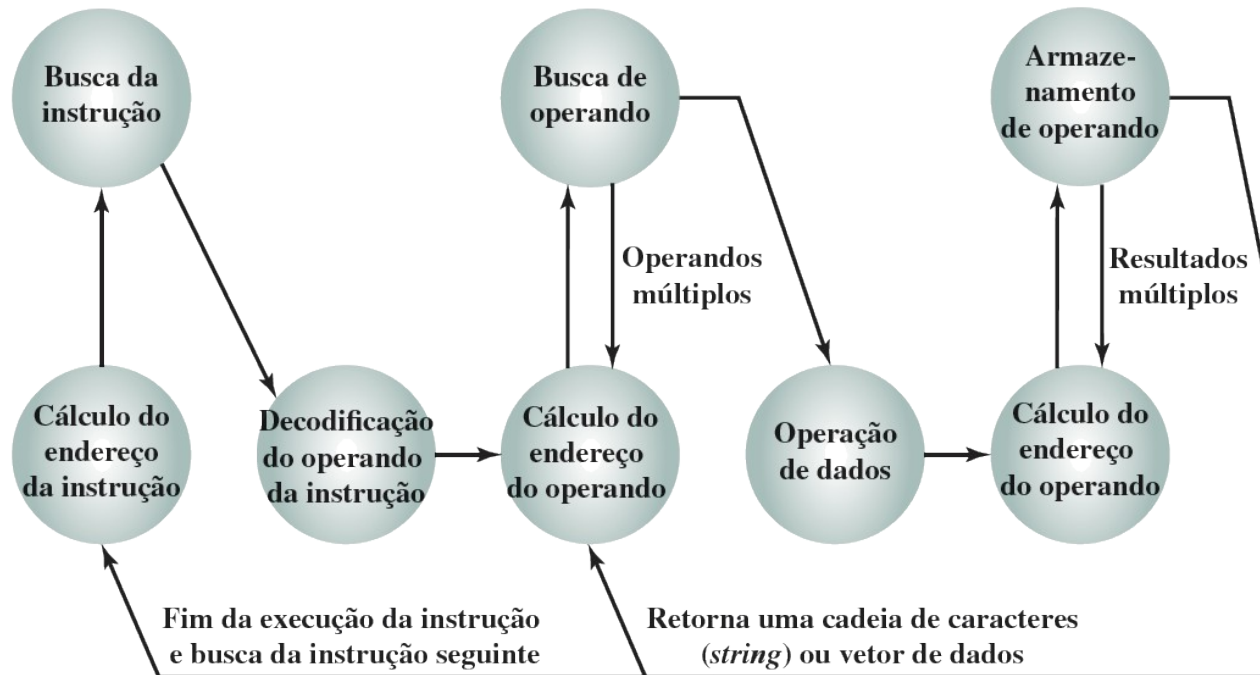
- Apresentar as características das instruções de máquina.
- Descrever os tipos de operandos usados nos conjuntos típicos de instruções de máquina.
- Apresentar uma visão geral dos tipos de dados de x86 e ARM.
- Descrever os tipos de operandos aceitos pelos conjuntos típicos de instruções de máquina.
- Compreender as diferenças entre big-endian, little-endian e bi-endian.

# ■ Objetivos de aprendizagem (cont.)

- Descrever os vários tipos de modos de endereçamento comuns nos conjuntos de instruções.
- Apresentar uma visão geral dos modos de endereçamento do x86 e do ARM.
- Resumir as questões e relações envolvidas no desenvolvimento de um formato de instrução.
- Compreender a diferença entre a linguagem de máquina e a linguagem de montagem.

# ■ Características das instruções de máquina

- A figura abaixo mostra as etapas envolvidas na execução da instrução e, por consequência, define os elementos de uma instrução de máquina:



# ■ Características das instruções de máquina

■ Esses elementos são os seguintes:

- ❖ **Código de operação:** especifica a operação a ser realizada (por exemplo, ADD, E/S).
- ❖ **Referência a operando fonte:** a operação pode envolver um ou mais operandos fontes.
- ❖ **Referência a operando de resultado:** a operação deve produzir um resultado.
- ❖ **Referência à próxima instrução:** isso diz ao processador onde buscar a próxima instrução depois que a execução dessa instrução estiver completa.



# ■ Características das instruções de máquina

- Operandos fonte e resultado podem estar em uma destas áreas:
  - ❖ **Memória principal ou virtual:** o endereço da memória principal ou virtual deve ser fornecido.
  - ❖ **Registradores do processador:** com raras exceções, um processador contém um ou mais registradores que podem ser referenciados por instruções de máquina.
  - ❖ **Imediato:** o valor do operando está contido em um campo na instrução sendo executada.
  - ❖ **Dispositivo de E/S:** a instrução precisa especificar o módulo e o dispositivo de E/S para a operação.

# ■ Representação da instrução

- Os opcodes são representados por abreviações, chamadas mnemônicos, que indicam a operação.
- Alguns exemplos comuns são:
  - ❖ **ADD**: Adição
  - ❖ **SUB**: Subtração
  - ❖ **MUL**: Multiplicação
  - ❖ **DIV**: Divisão
  - ❖ **LOAD**: Carrega dados da memória
  - ❖ **STOR**: Armazena dados na memória



# Tipos de instrução

- Se considerarmos um conjunto simples de instruções de máquina, essa operação poderia ser feita com três instruções:
  - i. Carregue um registrador com o conteúdo do local de memória 513.
  - ii. Some o conteúdo do local de memória 514 ao registrador.
  - iii. Armazene o conteúdo do registrador no local de memória 513.
- Como podemos ver, uma única instrução em BASIC pode exigir três instruções de máquina.

# Tipos de instrução

- As instruções aritméticas oferecem capacidades de cálculo para o processamento de dados numéricos.
- As instruções lógicas (booleanas) oferecem capacidades de processamento de qualquer outro tipo de dado que o usuário possa querer empregar.
- As instruções de memória existem para mover dados entre a memória e os registradores.
- As instruções de E/S são necessárias para transferir programas e dados para a memória e os resultados de cálculos de volta ao usuário.

# Tipos de instrução

- As instruções de teste são usadas para testar o valor de uma palavra de dados ou o estado de um cálculo.
- As instruções de desvio são então usadas para desviar para um conjunto de instruções diferente, dependendo da decisão tomada.
- O **conjunto de instruções** é o meio de o programador controlar o processador.
- Dessa maneira, os requisitos do programador devem ser considerados no projeto do conjunto de instruções.

# Projeto do conjunto de instruções

- As questões básicas mais importantes de projeto são as seguintes:
  - ❖ **Repertório de operações:** quantas e quais operações oferecer.
  - ❖ **Tipos de dados:** os diversos tipos de dados sobre os quais as operações são realizadas.
  - ❖ **Formato de instrução:** tamanho da instrução, número de endereços, tamanho dos diversos campos, e assim por diante.
  - ❖ **Registradores:** número de registradores do processador que podem ser referenciados pelas instruções e seu uso.
  - ❖ **Endereçamento:** o modo ou os modos pelos quais o endereço de um operando é especificado.

# Projeto do conjunto de instruções

■ As questões básicas mais importantes de projeto são as seguintes:

- ❖ **Repertório de operações:** quantas e quais operações oferecidas.
- ❖ **Tipos de dados:** os diversos tipos de dados sobre os quais as operações são realizadas.
- ❖ **Formato de instrução:** tamanho da instrução, número de endereços, tamanho dos diversos campos, e assim por diante.
- ❖ **Registradores:** número de registradores do processador que podem ser referenciados pelas instruções e seu uso.
- ❖ **Endereçamento:** o modo ou os modos pelos quais o endereço de um operando é especificado.

**Exercício**

**E.: Arquitetura ou Organização do computador?**

# ■ Tipos de operandos

- As instruções de máquina operam sobre dados.
- As categorias gerais de dados mais importantes são:
  - i. Endereços.
  - ii. Números.
  - iii. Caracteres.
  - iv. Dados lógicos.

# Números

- Todas as linguagens de máquina incluem tipos de dados numéricos.
- Até mesmo no processamento de dados não numéricos, existe a necessidade de os números atuarem como contadores, tamanhos de campo e assim por diante.
- Três tipos de dados numéricos são comuns nos computadores:
  - i. Inteiros binários ou ponto fixo binário.
  - ii. Ponto flutuante binário.
  - iii. Decimal.



# ■ Caracteres

- Uma forma de dado comum é o texto, ou strings de caracteres.
- Diversos códigos foram elaborados, nos quais os caracteres são representados por uma sequência de bits.
- Talvez o exemplo comum mais antigo seja o código Morse.
- Hoje, o código de caracteres mais utilizado é o International Reference Alphabet (IRA), mais conhecido como ASCII (versão americana).
- Cada caractere nesse código é representado por um padrão exclusivo de 7 bits; dessa maneira, 128 caracteres diferentes podem ser representados.

# Dados lógicos

- Em geral, cada palavra ou outra unidade endereçável é tratada como uma única unidade de dados.
- Todavia, às vezes é útil considerar que uma unidade de  $n$  bits consista em  $n$  itens de dados de 1 bit, com cada item tendo o valor 0 ou 1.
- Quando os dados são vistos dessa forma, eles são considerados dados lógicos.
- O “tipo” de uma unidade de dados é determinado pela operação que está sendo realizada sobre ele.

# Tipos de dados do Intel x86 e do ARM

## Tipos de dados do x86:

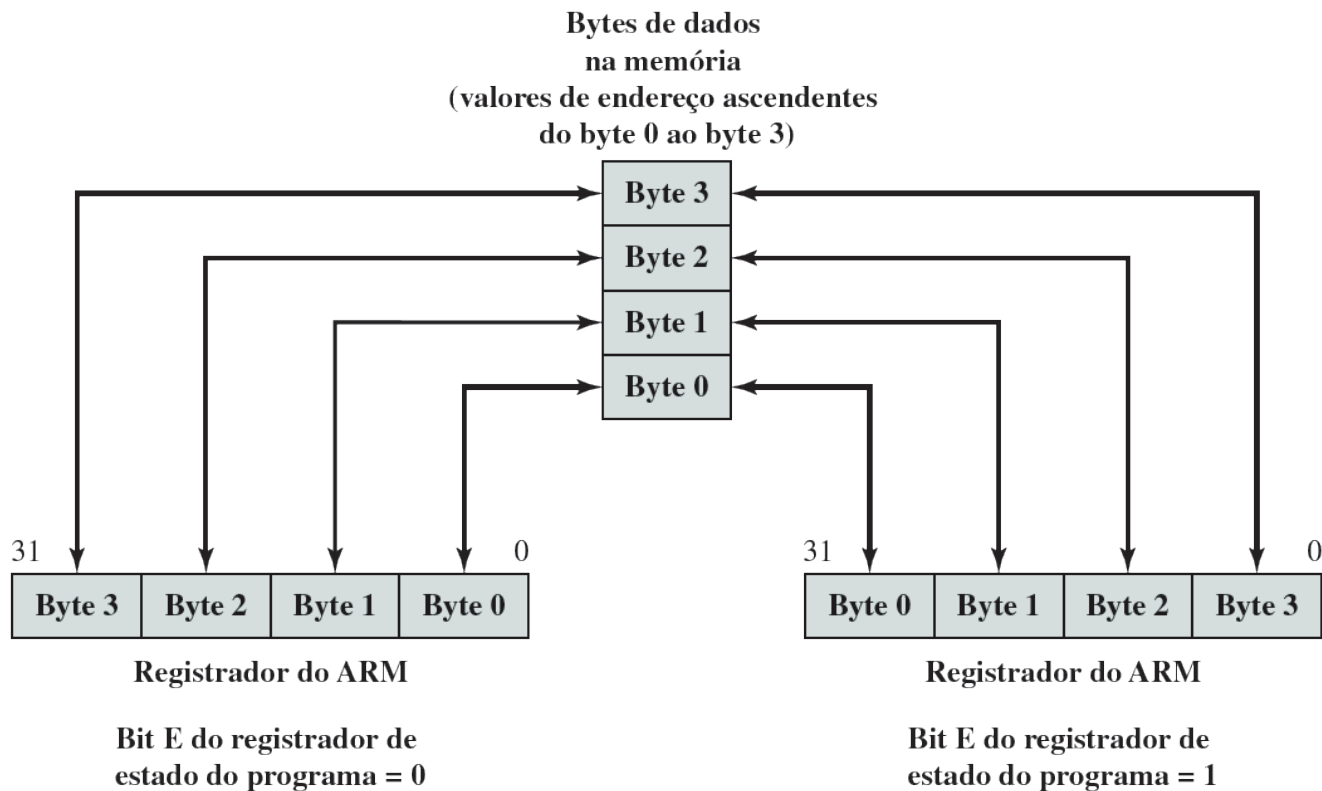
Tipo de dados	Descrição
Geral	Byte, palavra (16 bits), palavras duplas (32 bits), quatro palavras (64 bits) e quatro palavras duplas (128 bits) com conteúdo binário arbitrário.
Inteiros	Um valor binário com sinal, contido em um byte, palavra ou palavras duplas, usando a representação de complemento de dois.
Ordinais	Um inteiro sem sinal contido em um byte, palavra ou palavras duplas.
Números em BCD ( <i>Binary Coded Decimal</i> ) não empacotado	Uma representação de um dígito BCD no intervalo de 0 a 9, com um dígito em cada byte.
BCD empacotado	Representação de byte empacotado de dois dígitos BCD; valor no intervalo de 0 a 99.
Ponteiro <i>near</i>	Um endereço efetivo de 16, 32 ou 64 bits, que representa o deslocamento dentro de um segmento. Usado para todos os ponteiros em uma memória não segmentada e para referências dentro de um segmento em uma memória segmentada.
Ponteiro <i>far</i>	Um endereço lógico consistindo em um seletor de segmento de 16 bits e um deslocamento de 16, 32 ou 64 bits. Ponteiros <i>far</i> são usados para referência à memória em um modelo de memória segmentado, em que a identidade de um segmento sendo acessado precisa ser especificada explicitamente.
Campo de bits	Uma sequência contígua de bits em que a posição de cada bit é considerada uma unidade independente. Uma <i>string</i> de bits pode começar em qualquer posição de bit de qualquer byte e pode conter até 32 bits.
<i>String</i> de bits	Uma sequência contígua de bits, contendo de zero a $2^{23} - 1$ bits.
<i>String</i> de bytes	Uma sequência contígua de bytes, palavras ou palavras duplas, contendo de zero a $2^{23} - 1$ bytes.
Ponto flutuante	Ver Figura 12.4
SIMD empacotada (do inglês, <i>Single Instruction, Multiple Data</i> — única instrução, múltiplos dados)	Tipos de dados de 64 e 128 bits agrupados.

# ■ Tipos de dados do Intel x86 e do ARM

- **Processadores ARM** admitem tipos de dados de 8 (byte), 16 (meia-palavra — halfword) e 32 (palavra — word) bits de tamanho.
- O acesso de meia-palavra deve ser alinhado por meia-palavra e os acessos de palavra precisam ser alinhados por palavra.
- Para os três tipos de dados, uma interpretação sem sinal é admitida, em que o valor representa um inteiro sem sinal e não negativo.
- Eles também podem ser usados para os inteiros com sinal em complemento de dois.

# Tipos de dados do Intel x86 e do ARM

- Suporte a endian no ARM — Load/Store de palavra com o bit E:



# Tipos de operações

- Os mesmos tipos gerais de operações são encontrados em todas as máquinas.
- Uma categorização prática e comum é a seguinte:
  - i. Transferência de dados.
  - ii. Aritmética.
  - iii. Lógica.
  - iv. Conversão.
  - v. E/S.
  - vi. Controle de sistema.
  - vii. Transferência de controle.

# Tipos de operações

- Os mesmos tipos gerais de operações são encontrados em todas as máquinas.

- Uma categorização prática e comum é a seguinte:

i. Transferência de dados.

ii. Aritmética.

iii. Lógica.

iv. Conversão.

v. E/S.

vi. Controle de sistema.

vii. Transferência de controle.

**E.: A que isso se refere? Opera sobre qual registrador?**



**Exercício**



# Tipos de operações

## ■ Operações comuns do conjunto de instruções:

Tipo	Nome da operação	Descrição
Transferência de dados	Move (transferência)	Transfere palavra ou bloco da origem ao destino
	Store (armazenamento)	Transfere palavra do processador para a memória
	Load (busca)	Transfere palavra da memória para o processador
	Exchange (troca)	Troca o conteúdo da origem e do destino
	Clear (reset)	Transfere palavra de 0s para o destino
	Set	Transfere palavra de 1s para o destino
	Push	Transfere palavra da origem para o topo da pilha
	Pop	Transfere palavra do topo da pilha para o destino

# Tipos de operações

- Operações comuns do conjunto de instruções:

Tipo	Nome da operação	Descrição
Aritmética	Soma	Calcula a soma de dois operandos
	Subtração	Calcula a diferença de dois operandos
	Multiplicação	Calcula o produto de dois operandos
	Divisão	Calcula o quociente de dois operandos
	Absoluto	Substitui o operando pelo seu valor absoluto
	Negativo	Troca o sinal do operando
	Incremento	Soma 1 ao operando
	Decremento	Subtrai 1 do operando

# Tipos de operações

## Operações comuns do conjunto de instruções:

Tipo	Nome da operação	Descrição
Lógica	AND	Realiza o AND lógico
	OR	Realiza o OR lógico
	NOT (complemento)	Realiza o NOT lógico
	Exclusive-OR	Realiza o XOR lógico
	Test	Testa condição especificada; define flag(s) com base no resultado
	Compare	Faz comparação lógica ou aritmética de dois ou mais operandos; define flag(s) com base no resultado
	Definir variáveis de controle	Classe de instruções para definir controles para fins de proteção, tratamento de interrupção, controle de tempo etc.
	Shift	Desloca o operando para a esquerda (direita), introduzindo constantes na extremidade
	Rotate	Desloca ciclicamente o operando para a esquerda (direita), de uma extremidade à outra

# Tipos de operações

## Operações comuns do conjunto de instruções:

Tipo	Nome da operação	Descrição
Transferência de controle	Jump (desvio)	Transferência incondicional; carrega PC com endereço especificado
	Jump condicional	Testa condição especificada; ou carrega PC com endereço especificado ou não faz nada, com base na condição
	Jump para sub-rotina	Coloca informação do controle do programa atual em local conhecido; salta para endereço especificado
	Return	Substitui conteúdo do PC por outro registrador de local conhecido
	Execute	Busca operando do local especificado e executa como instrução; não modifica o PC
	Skip	Incrementa o PC para saltar para a próxima instrução
	Skip condicional	Testa condição especificada; ou salta ou não faz nada, com base na condição
	Halt	Termina a execução do programa
	Wait (hold)	Termina a execução do programa; testa condição especificada repetidamente; retoma a execução quando a condição for satisfeita
	No operation	Nenhuma operação é realizada, mas a execução do programa continua

# Tipos de operações

- Operações comuns do conjunto de instruções:

Tipo	Nome da operação	Descrição
Entrada/ saída	Input (leitura)	Transfere dados da porta de E/S ou dispositivo especificado para o destino (por exemplo, memória principal ou registrador do processador)
	Output (escrita)	Transfere dados da origem especificada para porta de E/S ou dispositivo
	Start I/O	Transfere instruções para o processador de E/S para iniciar operação de E/S
	Test I/O	Transfere informações de estado do sistema de E/S para destino especificado

# Tipos de operações

- Operações comuns do conjunto de instruções:

Tipo	Nome da operação	Descrição
Conversão	Translate	Traduz valores em uma seção da memória com base em uma tabela de correspondências
	Convert	Converte o conteúdo de uma palavra de uma forma para outra (por exemplo, decimal empacotado para binário)

# Tipos de operações

- Operações comuns do conjunto de instruções:

**Exercício**

Tipo	Nome da operação	Descrição
Conversão	Translate	Traduz valores em uma seção da memória com base em uma tabela de correspondências
	Convert	Converte o conteúdo de uma palavra de uma forma para outra (por exemplo, <u>decimal empacotado para binário</u> )

E.: O que é isso?



# Tipos de operações

## Ações do processador para diversos tipos de operação:

Transferência de dados	Transfere dados de um local para outro
	Se a memória estiver envolvida:
	Determina o endereço da memória
	Realiza transformação de endereço de memória virtual para real
	Verifica cache
Aritmética	Inicia leitura/escrita da memória
	Pode envolver transferência de dados, antes e/ou depois
	Realiza função na ALU
Lógica	Define códigos de condição e flags
	O mesmo que aritmética
Conversão	Semelhante à aritmética e lógica. Pode envolver lógica especial para realizar conversão
Transferência de controle	Atualiza contador de programa. Para chamada/retorno de sub-rotina, gerencia passagem de parâmetros e ligação
E/S	Envia comando para módulo de E/S
	Se E/S mapeada na memória, determina o endereço mapeado na memória

# Tipos de operação do Intel x86 e do ARM

- O x86 oferece um conjunto complexo de tipos de operação, incluindo uma série de instruções especializadas.
- O x86 oferece quatro instruções para dar suporte à chamada ou ao retorno de procedimento:
  - i. CALL,
  - ii. ENTER,
  - iii. LEAVE,
  - iv. RETURN.



# ■ Tipos de operação do Intel x86 e do ARM

- Quando um novo procedimento é chamado, o seguinte deverá ser realizado na entrada do novo procedimento:
  - i. Levar o ponto de retorno para a pilha.
  - ii. Levar o ponteiro do frame atual para a pilha.
  - iii. Copiar o ponteiro de pilha como o novo valor do ponteiro de frame.
  - iv. Ajustar o ponteiro de pilha para alocar um frame.
- Outro conjunto de instruções especializadas lida com a segmentação da memória.

# ■ Tipos de operação do Intel x86 e do ARM

- Os flags de estado são bits em registradores especiais que podem ser definidos por certas operações e usados em instruções de desvio condicional.
- O termo código de condição refere-se às configurações de um ou mais flags de estado.
- A tabela a seguir lista os flags de estado usados no x86.
- A tabela seguinte mostra os códigos de condição (combinações de valores de flag de estado) para os quais os opcodes de salto foram definidos.

# Tipos de operação do Intel x86 e do ARM

## Flags de estado do x86:

Bit de estado	Nome	Descrição
C	<i>Carry</i>	Indica a existência do bit de transporte ou empréstimo ( <i>carry bit — vai um</i> ) na posição do bit mais à esquerda após uma operação aritmética. Também modificado por algumas das operações de deslocamento e rotação.
P	Paridade	Paridade do byte menos significativo do resultado de uma operação aritmética ou lógica. 1 indica paridade par; 0 indica paridade ímpar.
A	<i>Carry</i> auxiliar	Representa a existência do bit de transporte ou empréstimo ( <i>carry bit — vai um</i> ) na posição entre dois bytes após uma operação aritmética ou lógica de 8 bits. Usado na aritmética BCD.
Z	Zero	Indica que o resultado de uma operação aritmética ou lógica é 0.
S	Sinal	Indica o sinal do resultado de uma operação aritmética ou lógica.
O	<i>Overflow</i>	Indica um <i>overflow</i> aritmético após uma adição ou subtração em aritmética de complemento de dois.

# Tipos de operação do Intel x86 e do ARM

## ■ Códigos de condição do x86 para instruções de salto condicional e SETcc:

Símbolo	Condição testada	Comentário
A, NBE	$C = 0 \text{ AND } Z = 0$	Acima; Não abaixo ou igual (maior que, sem sinal)
AE, NB, NC	$C = 0$	Acima ou igual; Não abaixo (maior que ou igual, sem sinal); Sem <i>carry</i>
B, NAE, C	$C = 1$	Abaixo; Não acima ou igual (menor que, sem sinal); <i>Carry</i> definido
BE, NA	$C = 1 \text{ OR } Z = 1$	Abaixo ou igual; Não acima (menor que ou igual, sem sinal)
E, Z	$Z = 1$	Igual; Zero (com ou sem sinal)
G, NLE	$[(S = 1 \text{ AND } O = 1) \text{ OR } (S = 0 \text{ AND } O = 0)] \text{ AND } [Z = 0]$	Maior que; Não menor que ou igual (com sinal)
GE, NL	$(S = 1 \text{ AND } O = 1) \text{ OR } (S = 0 \text{ AND } O = 0)$	Maior que ou igual; Não menor que (com sinal)
L, NGE	$(S = 1 \text{ AND } O = 0) \text{ OR } (S = 0 \text{ AND } O = 0)$	Menor que; Não maior que ou igual (com sinal)
LE, NG	$(S = 1 \text{ AND } O = 0) \text{ OR } (S = 0 \text{ AND } O = 1) \text{ OR } (Z = 1)$	Menor que ou igual; Não maior que (com sinal)
NE, NZ	$Z = 0$	Não igual; Não zero (com ou sem sinal)
NO	$O = 0$	Sem <i>overflow</i>
NS	$S = 0$	Sem sinal (não negativo)
NP, PO	$P = 0$	Sem paridade; Paridade ímpar
O	$O = 1$	<i>Overflow</i>
P	$P = 1$	Paridade; Paridade par
S	$S = 1$	Sinal (negativo)

# ■ Tipos de operação do Intel x86 e do ARM

- A arquitetura ARM oferece uma grande variedade de tipos de operação.
- A seguir estão as principais categorias:
  - Instruções load e store:** na arquitetura ARM, somente instruções load e store acessam locais da memória.
  - Instruções de desvio:** o ARM admite uma instrução de desvio que permite um desvio condicional para a frente ou para trás em até 32 MB.

**RISC**



# ■ Tipos de operação do Intel x86 e do ARM

- **Instruções de processamento de dados:** essa categoria inclui instruções lógicas (AND, OR, XOR), instruções de adição e subtração, e instruções de teste e comparação.
- **Instruções de multiplicação:** as instruções de multiplicação de inteiros operam sobre operandos de uma palavra ou de meia-palavra e podem produzir resultados normais ou grandes.
- **Instruções paralelas de adição e subtração:** existe um conjunto de instruções paralelas de adição e subtração, em que partes dos dois operandos são operadas em paralelos.

# ■ Tipos de operação do Intel x86 e do ARM

- **Instruções de extensão:** existem várias instruções para desagrupar dados, estendendo por sinal ou com zeros, de bytes para meias-palavras ou palavras, ou de meias-palavras para palavras.
- **Instruções de acesso do registrador de estado:** o ARM oferece a capacidade de ler e também escrever em partes do registrador de estado.
- A arquitetura ARM define quatro flags de condição que são armazenados no registrador de estado do programa: N, Z, C e V (Negativo, Zero, Carry e oVerflow).

# Tipos de operação do Intel x86 e do ARM

## Condições do ARM para execução de instrução condicional:

Código	Símbolo	Condição testada	Comentário
0000	EQ	$Z = 1$	Igual
0001	NE	$Z = 0$	Não igual
0010	CS/HS	$C = 1$	Carry em um/acima ou igual sem sinal
0011	CC/LO	$C = 0$	Carry zerado/abaixo sem sinal
0100	MI	$N = 1$	Menos/negativo
0101	PL	$N = 0$	Mais/positivo ou zero
0110	VS	$V = 1$	Overflow
0111	VC	$V = 0$	Sem overflow
1000	HI	$C = 1 \text{ AND } Z = 0$	Acima sem sinal
1001	LS	$C = 0 \text{ OR } Z = 1$	Abaixo ou igual sem sinal
1010	GE	$N = V$ $[(N = 1 \text{ AND } V = 1) \text{ OR } (N = 0 \text{ AND } V = 0)]$	Sinalizado maior que ou igual
1011	LT	$N \neq V$ $[(N = 1 \text{ AND } V = 0) \text{ OR } (N = 0 \text{ AND } V = 1)]$	Sinalizado menor que
1100	GT	$(Z = 0) \text{ AND } (N = V)$	Sinalizado maior que
1101	LE	$(Z = 1) \text{ OR } (N \neq V)$	Sinalizado menor que ou igual
1110	AL	—	Sempre (incondicional)
1111	—	—	Esta instrução só pode ser executada incondicionalmente

# ■ Modos de endereçamento

## ■ Modos básicos de endereçamento:

Modo	Algoritmo	Principal vantagem	Principal desvantagem
Imediato	$\text{Operando} = A$	Nenhuma referência à memória	Magnitude de operando limitada
Direto	$EA = A$	Simples	Espaço de endereçamento limitado
Indireto	$EA = (A)$	Espaço de endereçamento grande	Múltiplas referências à memória
Por registrador	$EA = R$	Nenhuma referência à memória	Espaço de endereçamento limitado
Indireto por registrador	$EA = (R)$	Espaço de endereçamento grande	Referência extra de memória
Por deslocamento	$EA = A + (R)$	Flexibilidade	Complexidade
De pilha	$EA = \text{topo da pilha}$	Nenhuma referência à memória	Aplicabilidade limitada

# ■ Modos de endereçamento

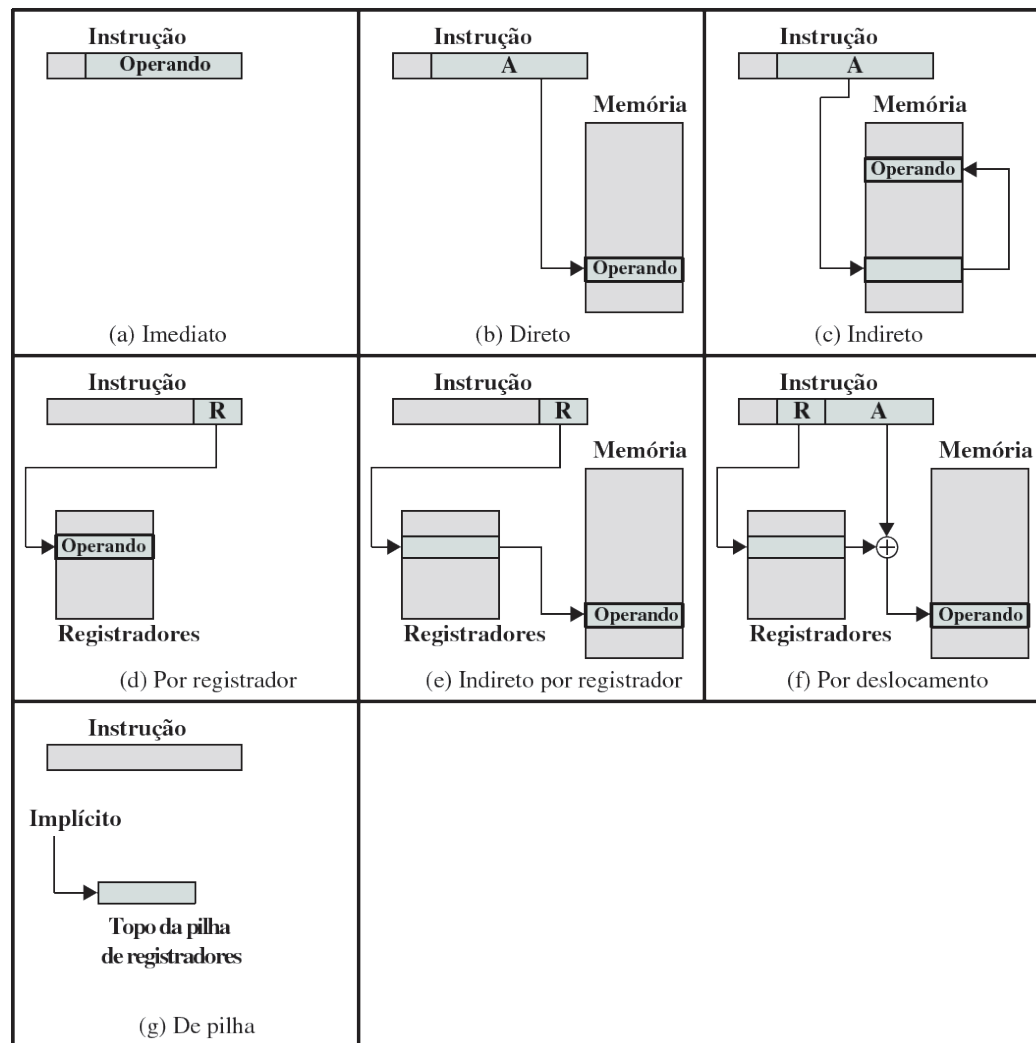
## ■ Modos básicos de endereçamento:

E.: Por quê?

**Exercício**

Modo	Algoritmo	Principal vantagem	Principal desvantagem
Imediato	$\text{Operando} = A$	Nenhuma referência à memória	Magnitude de operando limitada
Direto	$EA = A$	Simples	Espaço de endereçamento limitado
Indireto	$EA = (A)$	Espaço de endereçamento grande	Múltiplas referências à memória
Por registrador	$EA = R$	Nenhuma referência à memória	Espaço de endereçamento limitado
Indireto por registrador	$EA = (R)$	Espaço de endereçamento grande	Referência extra de memória
Por deslocamento	$EA = A + (R)$	Flexibilidade	Complexidade
De pilha	$EA = \text{topo da pilha}$	Nenhuma referência à memória	Aplicabilidade limitada

# Modos de endereçamento



# ■ Endereçamento imediato

- A forma mais simples de endereçamento é o endereçamento imediato, no qual o valor do operando está presente na instrução:

$$\text{Operando} = A$$

- A vantagem do endereçamento imediato é que nenhuma referência de memória é necessária para obter o operando, economizando dessa forma um ciclo de memória ou de cache dentro do ciclo da instrução.
- A desvantagem é que o tamanho do número é limitado ao tamanho do campo de endereço.

# ■ Endereçamento direto

- Uma forma muito simples de endereçamento é o endereçamento direto, onde o campo de endereço contém o endereço efetivo do operando:

$$EA = A$$

- A técnica era comum nas primeiras gerações dos computadores.
- Ela requer apenas uma referência à memória e nenhum cálculo especial.
- A limitação óbvia é que ela oferece um espaço de endereços limitado.



# Endereçamento indireto

- Para ter um campo de endereço se referindo ao endereço de uma palavra na memória, que, por sua vez, contém o endereço completo do operando, usamos uma técnica conhecida como endereçamento indireto:

$$EA = (A)$$

- A vantagem óbvia é que, para o tamanho  $N$  de uma palavra, um espaço de endereçamento de  $2N$  estará disponível.
- A desvantagem é que a execução da instrução requer duas referências à memória para obter o operando: uma para obter seu endereço e outra para obter seu valor.

# ■ Endereçamento por registradores

- Endereçamento por registradores é semelhante ao endereçamento direto.
- A única diferença é que o campo de endereço se refere a um registrador em vez de um endereço da memória principal:

$$EA = R$$

- As vantagens de endereçamento por registradores são:
  - i. apenas um pequeno campo de endereço é necessário,
  - ii. nenhuma referência à memória que consome tempo é necessária.

# ■ Endereçamento indireto por registradores

- Assim como o endereçamento por registradores é análogo ao endereçamento direto, o endereçamento indireto por registradores é análogo ao endereçamento indireto.
- Em ambos os casos, a única diferença é se o campo de endereço referencia um local de memória ou um registrador.
- Assim, temos para endereçamento indireto de registradores:

$$EA = (R)$$

- As vantagens e as limitações são basicamente as mesmas do endereçamento indireto.

# Endereçamento por deslocamento

- Uma forma muito poderosa de endereçamento combina as capacidades do endereçamento direto e do endereçamento indireto por registradores.
- Ela é conhecida como endereçamento por deslocamento:

$$EA = A + (R)$$

- Os três usos mais comuns são:
  - i. Endereçamento relativo
  - ii. Endereçamento por registrador base
  - iii. Indexação

# Endereçamento de pilha

- Uma pilha é um array linear de locais.
- A pilha é um bloco reservado de locais.
- Associado à pilha, temos um ponteiro cujo valor é o endereço do topo da pilha.
- O **modo de endereçamento de pilha** é uma forma de endereçamento implícito.
- As instruções da máquina não precisam incluir uma referência de memória, e sim operar no topo da pilha.

# ■ Modos de endereçamento do x86 e do ARM

## ■ Modos de endereçamento x86:

Modo	Algoritmo
Imediato	$\text{Operando} = A$
Operando em registrador	$LA = R$
Deslocamento	$LA = (SR) + A$
Base	$LA = (SR) + (B)$
Base com deslocamento	$LA = (SR) + (B) + A$
Índice escalado com deslocamento	$LA = (SR) + (I) \times S + A$
Base com índice e deslocamento	$LA = (SR) + (B) + (I) + A$
Base com índice escalado e deslocamento	$LA = (SR) + (I) \times S + (B) + A$
Relativo	$LA = (PC) + A$

LA = endereço linear

R = registrador

(X) = conteúdos de X

B = registrador base

SR = registrador de segmento

I = registrador indexador

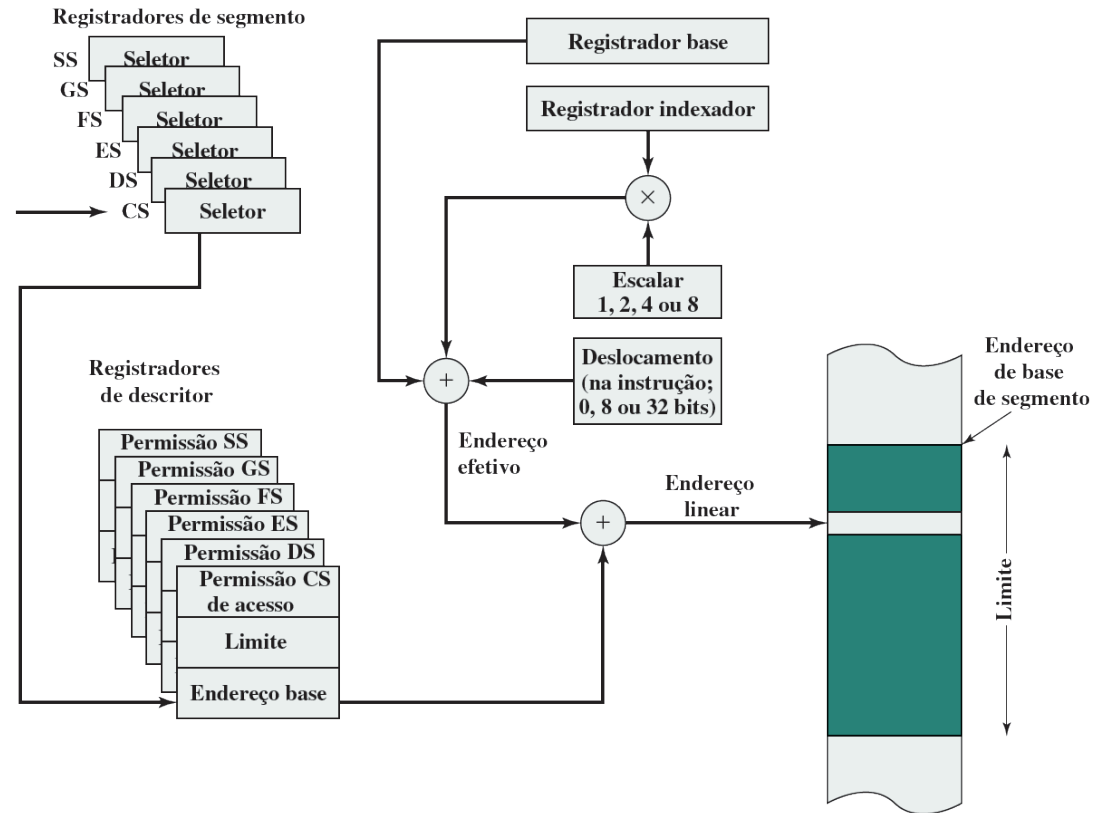
PC = contador de programa

S = fator de escala

A = conteúdos de um campo de endereço dentro da instrução.

# ■ Modos de endereçamento do x86 e do ARM

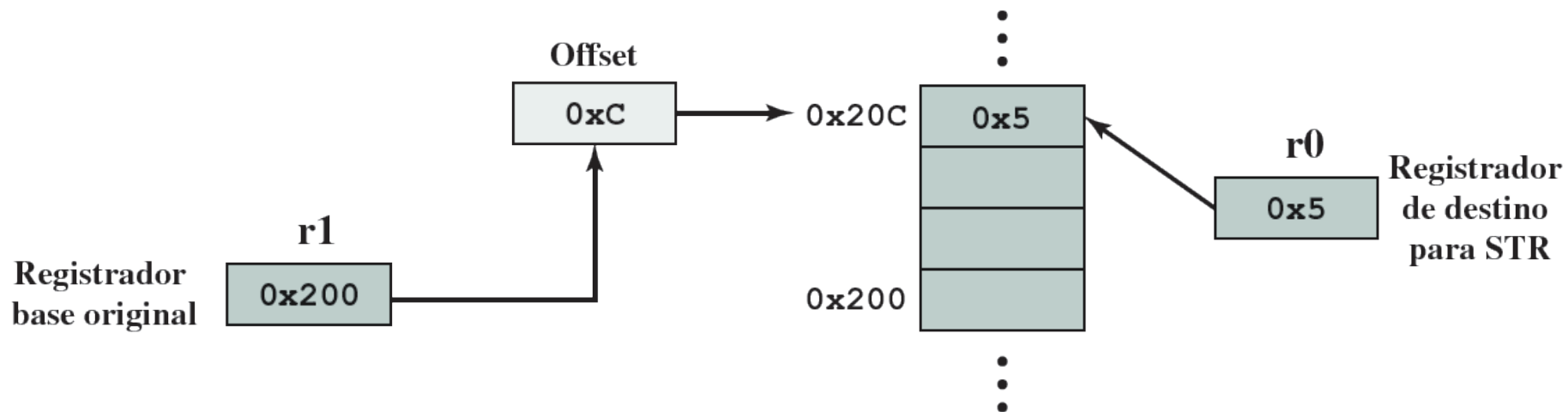
## ■ Cálculo do modo de endereçamento do x86:



# ■ Modos de endereçamento do x86 e do ARM

## ■ Métodos de indexação ARM – Offset:

```
STRB r0, [r1, #12]
```

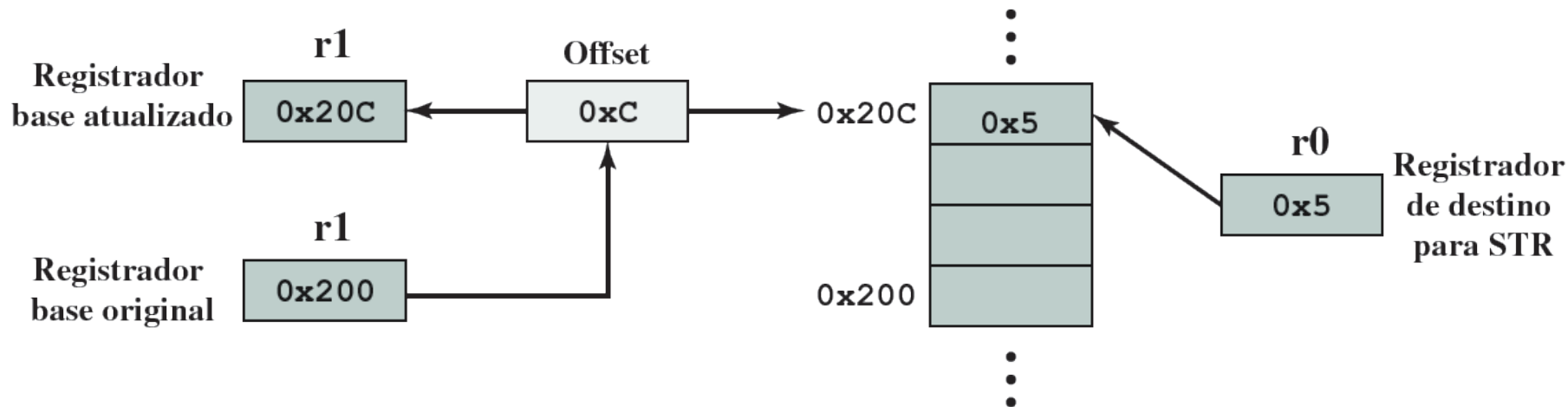




# ■ Modos de endereçamento do x86 e do ARM

## ■ Métodos de indexação ARM – Pré-indexação:

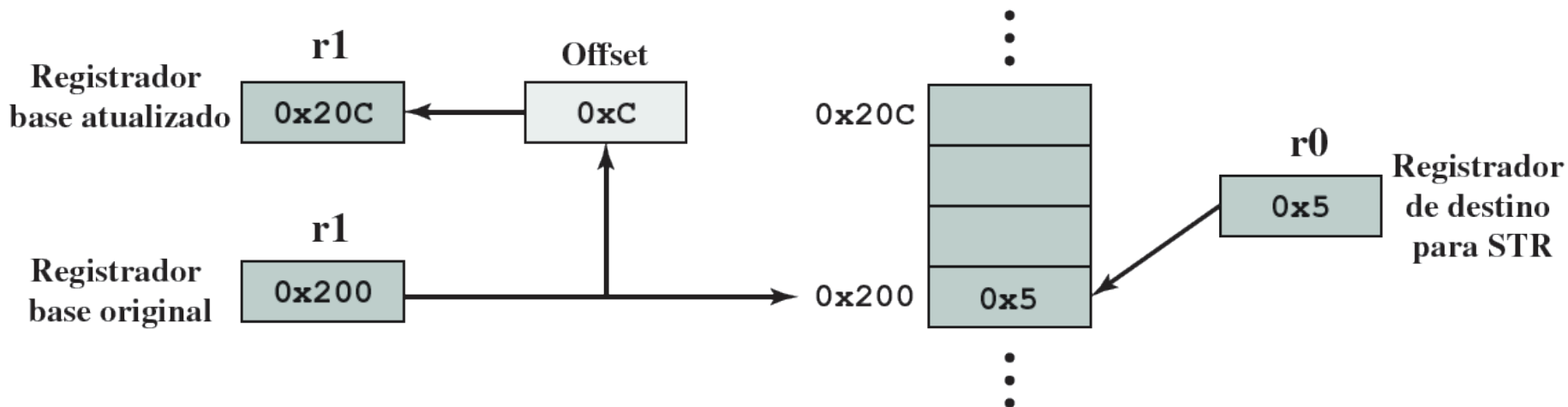
STRB r0, [r1, #12]!



# ■ Modos de endereçamento do x86 e do ARM

## ■ Métodos de indexação ARM – Pós-indexação:

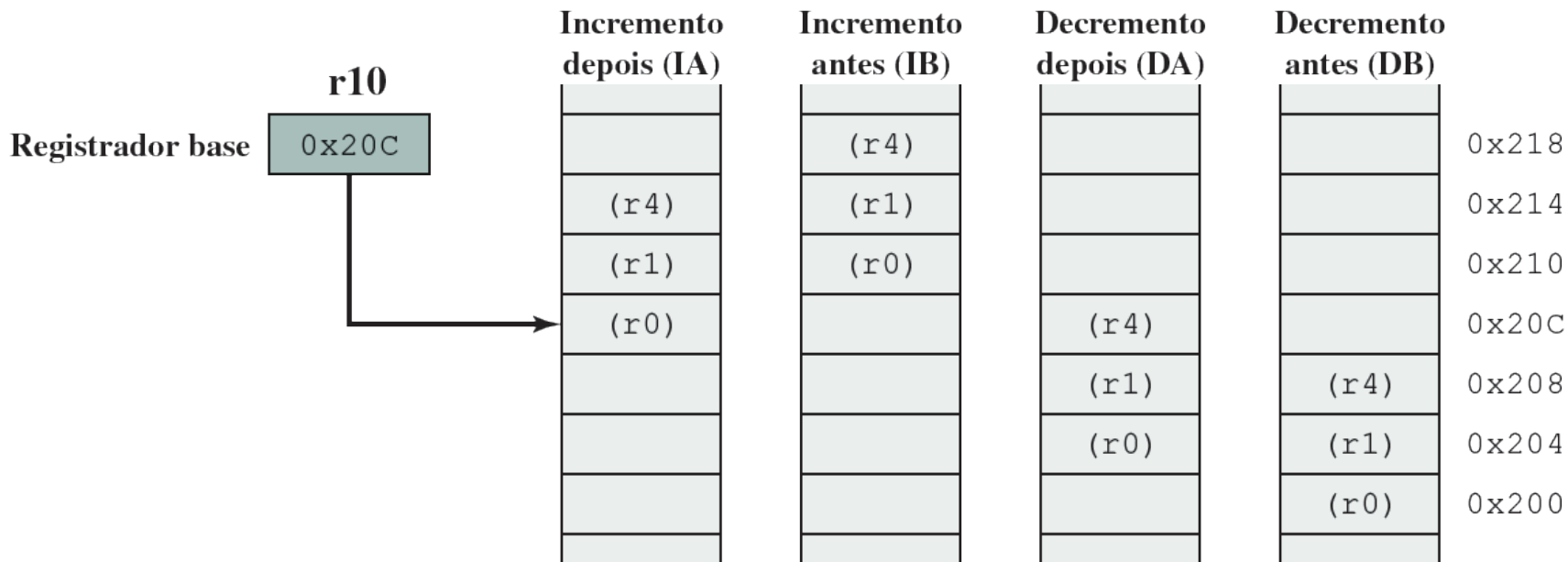
STRB r0, [r1], #12



# ■ Modos de endereçamento do x86 e do ARM

## ■ Endereçamento de carga/armazenamento múltiplo ARM:

```
LDMxx r10, {r0, r1, r4}  
STMxx r10, {r0, r1, r4}
```



# ■ Formatos de instruções

- O formato de instrução define o layout de bits de uma instrução, no que diz respeito aos campos que a constituem.
- Um formato de instrução tem que incluir um opcode e, implícita ou explicitamente, zero ou mais operandos.
- O formato deve, implícita ou explicitamente, indicar o modo de endereçamento para cada operando.
- Na maioria dos conjuntos de instruções, mais do que um formato de instrução é usado.

# Tamanho da instrução

- A decisão sobre o tamanho do formato da instrução afeta, e é afetada, pelo tamanho da memória, organização da memória, estrutura do barramento, complexidade e velocidade do processador.
- Tal decisão determina a riqueza e a flexibilidade da máquina do ponto de vista do programador de linguagem de montagem.
- A relação aqui está entre o desejo por um conjunto poderoso de instruções e a necessidade de economizar o espaço.
- Uma instrução de 64 bits ocupa o dobro de espaço de uma de 32 bits, mas provavelmente não é duas vezes mais útil.

# Alocação de bits

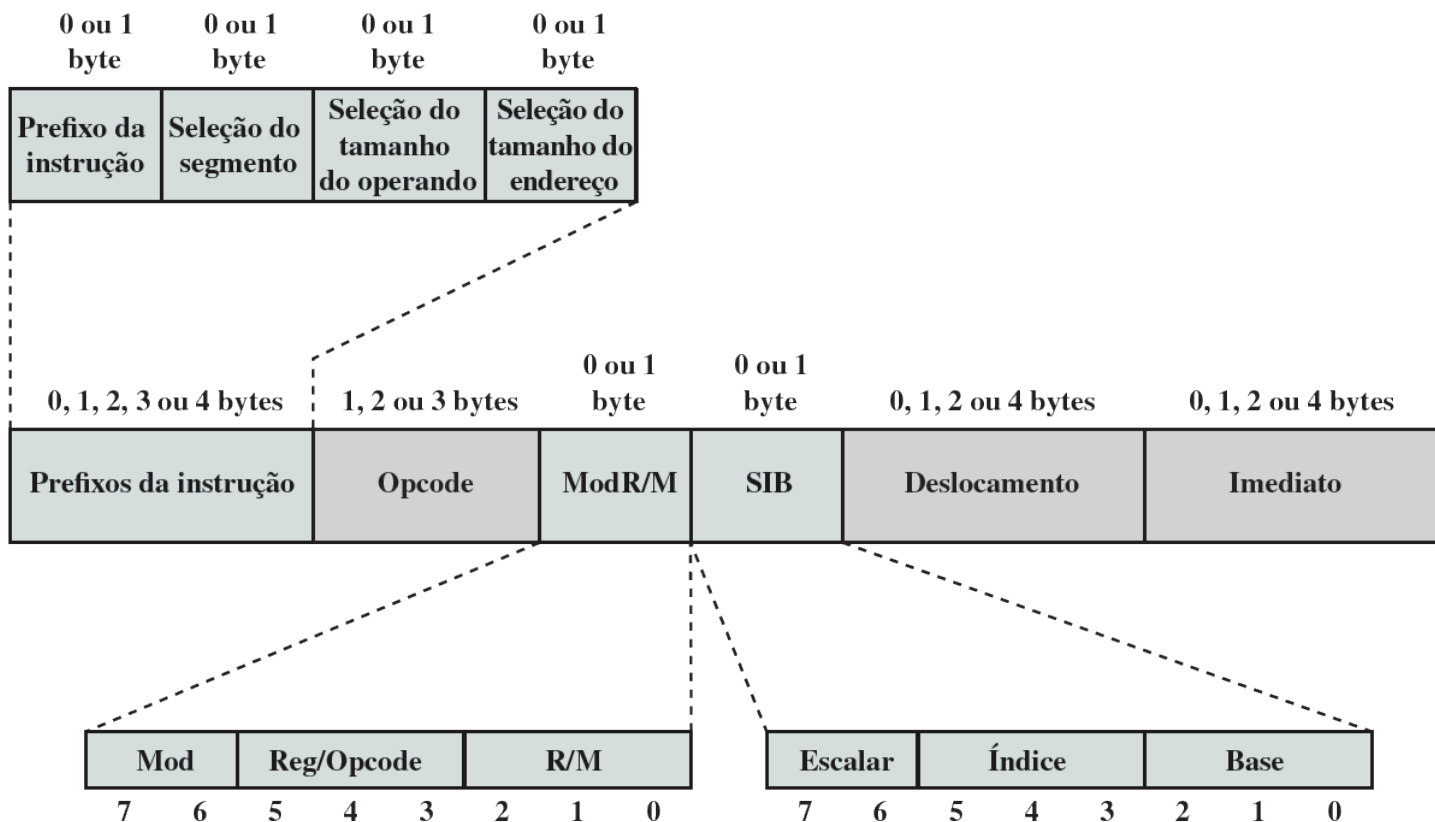
- Os seguintes fatores relacionados são importantes para determinar o uso de bits de endereçamento:
  - ❖ Número de modos de endereçamento
  - ❖ Número de operandos
  - ❖ Registrador versus memória
  - ❖ Número de conjuntos de registradores
  - ❖ Intervalo de endereços
  - ❖ Granularidade do endereço
- Dessa forma, o desenvolvedor tem de considerar e equilibrar diversos fatores.

# Instruções de tamanho variável

- O endereçamento pode ser mais flexível com várias combinações de referências aos registradores e à memória e com modos de endereçamento.
- Com instruções de tamanho variável, essas variações podem ser fornecidas de uma forma eficiente e compacta.
- **O principal preço a ser pago pelas instruções de tamanho variável é o aumento na complexidade do processador.**
- O uso de instruções de tamanho variável não acaba com a necessidade de relacionar integralmente todas as extensões das instruções com o tamanho da palavra.

# ■ Formatos de instruções do x86 e do ARM

## ■ Formato da instrução do x86:





# ■ Formatos de instruções do x86 e do ARM

## ■ Formatos das instruções do ARM:

	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Processamento de dados deslocamento imediato	cond	0 0 0			opcode			S	Rn			Rd			Qtde. de deslocamento				Deslocamento				0	Rm								
Processamento de dados deslocamento do registrador	cond	0 0 0			opcode			S	Rn			Rd			Rs				0	Deslocamento				1	Rm							
Processamento de dados imediato	cond	0 0 1			opcode			S	Rn			Rd			Rotacionar				Imediato													
Load/Store deslocamento imediato	cond	0 1 0			P	U	B	W	L	Rn			Rd			Imediato																
Load/Store deslocamento do registrador	cond	0 1 1			P	U	B	W	L	Rn			Rd			Qtde. de deslocamento				Deslocamento				0	Rm							
Load/Store múltiplo	cond	1 0 0			P	U	S	W	L	Rn			Lista de registradores																			
Desvio/desvio com link	cond	1 0 1			L	Offset de 24 bits																										

S = Para instruções de processamento de dados, significa que a instrução atualiza os códigos de condição.

S = Para instruções de múltiplo load/store, significa se a instrução em execução é restrita ao modo supervisor.

P, U, W = bits que distinguem os diferentes tipos de modos de endereçamentos.

B = Distingue entre um acesso a um byte (B==1) e uma palavra (B==0) sem sinal.

L = Para instruções load/store, distingue entre um carregamento (L==1) e um armazenamento (L==0).

L = Para instruções de desvios, determina se um endereço de retorno está armazenado no registrador de ligação (*link register*).

# ■ Formatos de instruções do x86 e do ARM

## ■ Exemplos de uso de constantes imediatas ARM:

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0								

ror #0—range 0 through 0x000000FF—step 0x00000001

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
									0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

ror #8—range 0 through 0xFF000000—step 0x01000000

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0									0	0

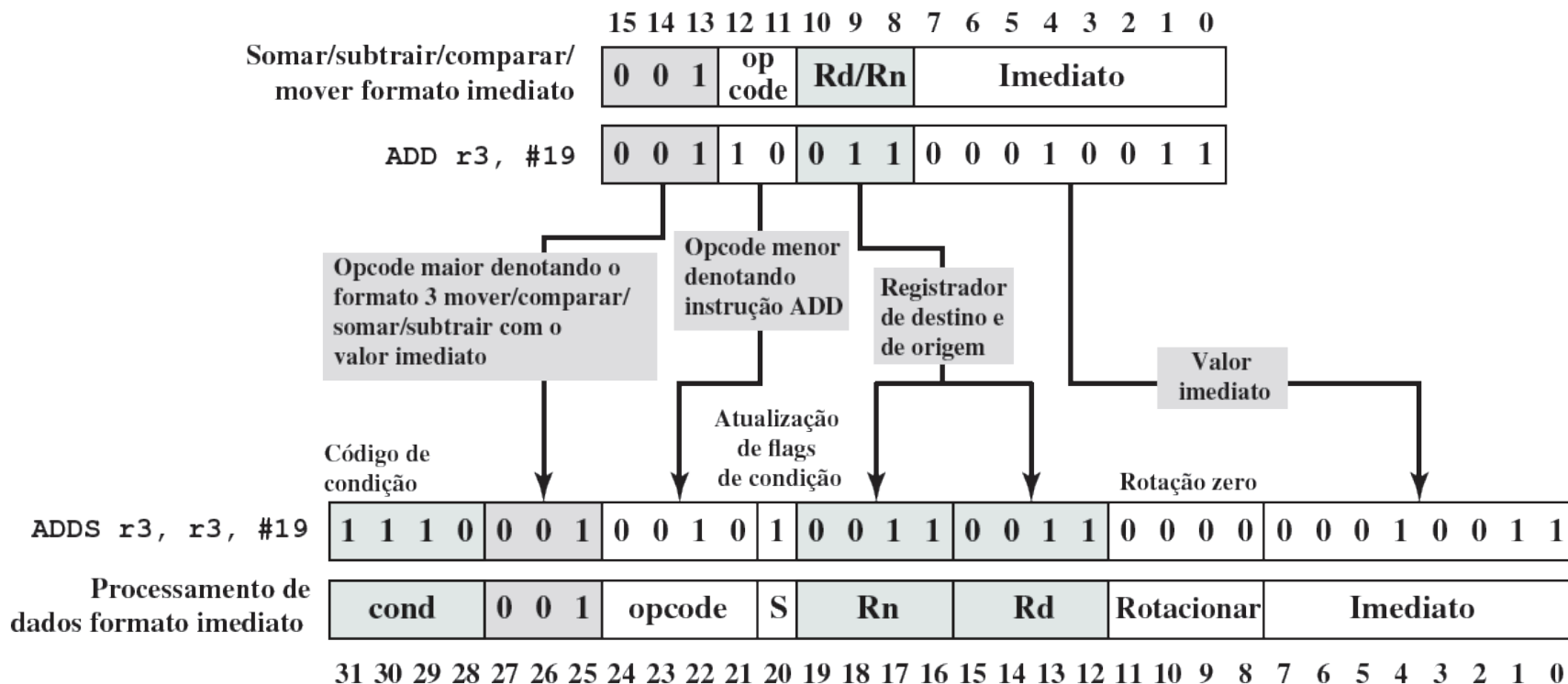
ror #30—range 0 through 0x000003FC—step 0x00000004

# ■ Formatos de instruções do x86 e do ARM

- O **conjunto de instruções Thumb** é um subconjunto recodificado do conjunto de instruções do ARM.
- As instruções Thumb não são condicionais, então o campo de código da condição não é usado.
- O Thumb possui apenas um subconjunto de operações do conjunto de instruções completo e usa apenas um campo de opcode de 2 bits mais um campo de tipo de 3 bits.
- A economia restante de 9 bits vem da redução na especificação do operando.

# ■ Formatos de instruções do x86 e do ARM

- Expansão de uma instrução Thumb ADD em seu ARM equivalente:

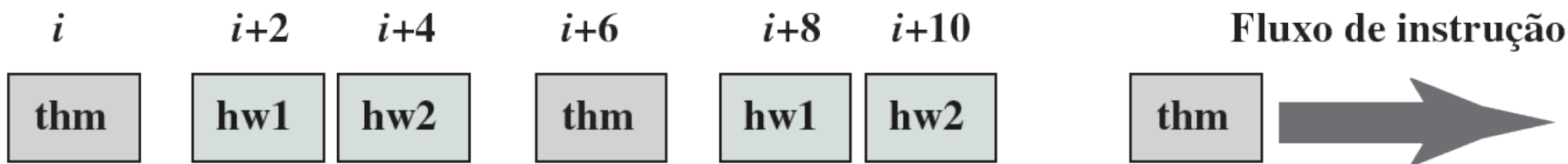


# ■ Formatos de instruções do x86 e do ARM

- O Thumb-2 é a principal melhoria na arquitetura do conjunto de instruções (ISA) do Thumb.
- Ele introduz instruções de 32 bits que podem ser intermixadas livremente com as instruções de 16 bits antigas.
- Essas novas instruções de 32 bits cobrem quase toda a funcionalidade do conjunto de instruções ARM.
- A diferença mais importante entre Thumb ISA e ARM ISA é que a maioria das instruções Thumb de 32 bits é incondicional, ao passo que quase todas as instruções ARM podem ser condicionais.

# ■ Formatos de instruções do x86 e do ARM

## ■ Codificação Thumb-2:



Meia-palavra1 [15:13]	Meia-palavra1 [12:11]	Tamanho	Funcionalidade
Não 111	xx	16 bits (1 meia-palavra)	Instrução Thumb de 16-bit
111	00	16 bits (1 meia-palavra)	Instrução de desvio incondicional
111	Não 00	32 bits (2 meias-palavras)	Instruções Thumb-2 de 32 bits

# Linguagem de montagem

- Um processador pode entender e executar instruções de máquina.
- Essas instruções são simples números binários armazenados no computador.
- Se o programador quisesse programar diretamente na linguagem de máquina, então seria necessário entrar com o programa como dados binários.
- Considere a simples instrução BASIC:

$$N = I + J + K$$

# Linguagem de montagem

- Um ótimo sistema, normalmente utilizado, é usar endereços simbólicos.
- Cada linha ainda consiste em três campos.
- O primeiro campo ainda é para endereço, porém um símbolo é usado no lugar de um endereço numérico absoluto.
- Algumas linhas não possuem endereço, o que implica que o endereço dessa linha é um a mais do que o endereço da linha anterior.
- Para instruções que referenciam memória, o terceiro campo também contém um endereço simbólico.



# Linguagem de montagem

- Programa em linguagem de montagem (assembly):

Rótulo	Operação	Operando
FORMUL	LDA	I
	ADD	J
	ADD	K
	STA	N
I	DATA	2
J	DATA	3
K	DATA	4
N	DATA	0