



Universidad Nacional del Litoral
FACULTAD DE INGENIERÍA
Y CIENCIAS HÍDRICAS

Los microprocesadores 8086 y 8088

Historia del 8086/8088

En junio de 1978 Intel lanzó al mercado el primer microprocesador de 16 bits: el 8086. En junio de 1979 apareció el 8088 (internamente igual que el 8086 pero con bus de datos de 8 bits) y en 1980 los coprocesadores 8087 (matemático) y 8089 (de entrada y salida). El primer fabricante que desarrolló software y hardware para estos chips fue la propia Intel. Reconociendo la necesidad de dar soporte a estos circuitos integrados, la empresa invirtió gran cantidad de dinero en un gran y moderno edificio en Santa Clara, California, dedicado al diseño, fabricación y venta de sus sistemas de desarrollo que, como se explicó anteriormente, son computadoras autosuficientes con el hardware y software necesario para desarrollar software de microprocesadores.

Los sistemas de desarrollo son factores clave para asegurar las ventas de una empresa fabricantes de chips. La inmensa mayoría de ventas son a otras empresas, las cuales usan estos chips en aparatos electrónicos, diseñados, fabricados y comercializados por ellas mismas. A estas empresas se las llama "fabricantes de equipo original", o en inglés, OEM (Original Equipment Manufacturer). El disminuir el tiempo de desarrollo de hardware y software para las OEM es esencial, ya que el mercado de estos productos es muy competitivo. Necesitan soporte pues los meses que les puede llevar el desarrollo de las herramientas apropiadas les puede significar pérdidas por millones de dólares. Además quieren ser los primeros fabricantes en el mercado, con lo cual pueden asegurarse las ventas en dos áreas importantes: a corto plazo, ya que al principio la demanda es mucho mayor que la oferta, y a largo plazo, ya que el primer producto marca a menudo los estándares.

De esta manera la empresa Intel había desarrollado una serie completa de software que se ejecutaba en una microcomputadora basada en el 8085 llamada "Intellec Microcomputer Development System". Los programas incluían ensambladores cruzados (éstos son programas que se ejecutan en un microprocesador y generan código de máquina que se ejecuta en otro), compiladores de PL/M, Fortran y Pascal y varios programas de ayuda. Además había un programa traductor llamado CON V86 que convertía código fuente 8080/8085 a código fuente 8086/8088.

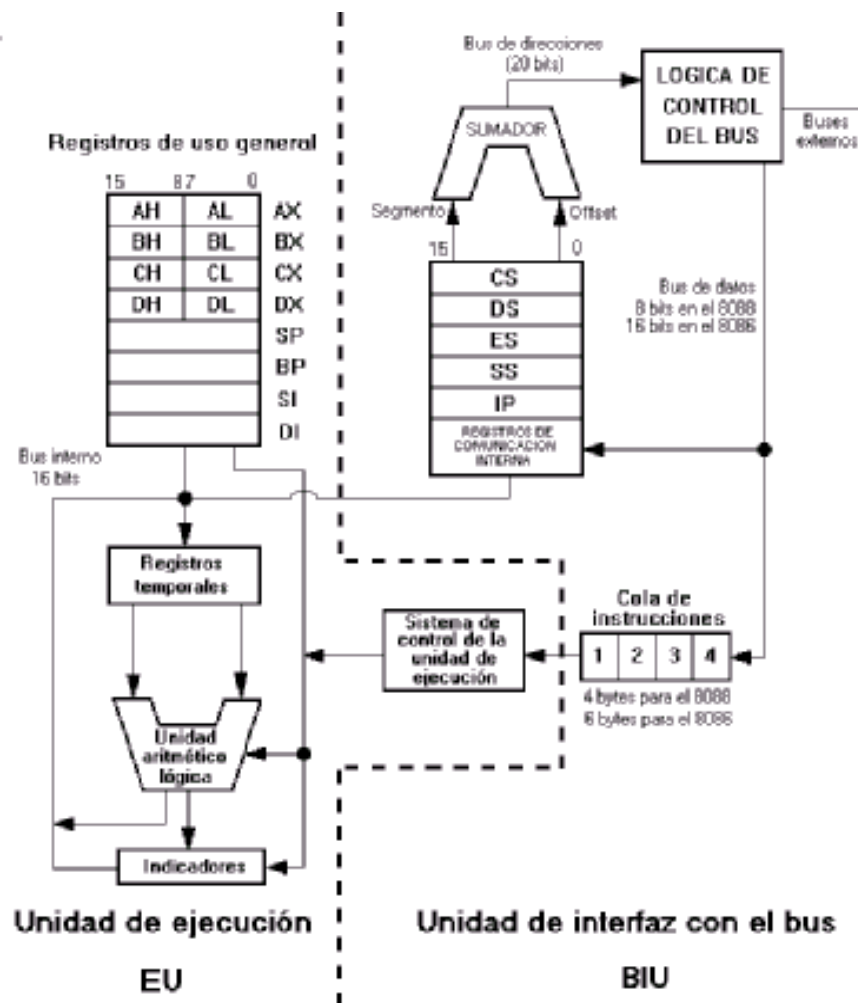
Si se observan de cerca ambos conjuntos de instrucciones, queda claro que la transformación es sencilla si los registros se traducen así: A -> AL, B -> CH, C -> CL, D -> DH, E -> DL, H -> BH y L -> BL. Puede parecer complicado traducir LDAX B (por ejemplo) ya que el 8088 no puede utilizar el registro CX para direccionamiento indirecto, sin embargo, se puede hacer con la siguiente secuencia: MOV SI, CX; MOV AL, [SI]. Esto aprovecha el hecho que no se utiliza el registro SI. Por supuesto el programa resultante es más largo (en cantidad de bytes) y a veces más lento de correr que en su antecesor 8085. Este programa de conversión sólo servía para no tener que volver a escribir los programas en una primera etapa. Luego debería reescribirse el código fuente en assembler para poder obtener las ventajas de velocidad ofrecidas por el 8088. Luego debía correr el programa en la iSBC 86/12 Single Board Computer basado en el 8086. Debido al engorro que resultaba tener dos plaquetas diferentes, la empresa Godbout Electronics (también de California) desarrolló una placa donde estaban el 8085 y el 8088, donde se utilizaba un ensamblador cruzado provisto por la compañía Microsoft. Bajo control de software, podían conmutarse los microprocesadores. El sistema operativo utilizado era el CP/M (de Digital Research).

El desarrollo más notable para la familia 8086/8088 fue la elección de la CPU 8088 por parte de IBM (International Business Machines) cuando en 1981 entró en el campo de las computadoras personales. Esta computadora se desarrolló bajo un proyecto con el nombre "Acorn" (Proyecto "Bellota") pero se vendió bajo un nombre menos imaginativo, pero más correcto: "Computadora Personal IBM", con un precio inicial entre 1260 dólares y 3830 dólares según la configuración (con 48KB de memoria RAM y una unidad de discos flexibles con capacidad de 160KB costaba 2235 dólares). Esta computadora entró en competencia directa con las ofrecidas por Apple (basado en el 6502) y por Radio Shack (basado en el Z-80).

Arquitectura de los procesadores 8088 y 8086:

El 8086 es un microprocesador de 16 bits, tanto en lo que se refiere a su estructura como en sus conexiones externas, mientras que el 8088 es un procesador de 8 bits que internamente es casi idéntico al 8086. La única diferencia entre ambos es el tamaño del bus de datos externo. Intel trata esta igualdad interna y desigualdad externa dividiendo cada procesador 8086 y 8088 en dos sub-procesadores. O sea, cada uno consta de una unidad de ejecución (EU: Execution Unit) y una unidad interfaz del bus (BIU: Bus Interface Unit). La unidad de ejecución es la encargada de realizar todas las operaciones mientras que la unidad de interfaz del bus es la encargada de acceder a datos e instrucciones del mundo

exterior. Las unidades de ejecución son idénticas en ambos microprocesadores, pero las unidades de interfaz del bus son diferentes en varias cuestiones, como se desprende del siguiente diagrama en bloques:



La ventaja de esta división fue el ahorro de esfuerzo necesario para producir el 8088. Sólo una mitad del 8086 (el BIU) tuvo que rediseñarse para producir el 8088.

La explicación del diagrama en bloques es la siguiente:

Registros de uso general del 8086/8088:

Tienen 16 bits cada uno y son ocho:

1. **AX** = Registro acumulador, dividido en **AH** y **AL** (8 bits cada uno)

Usándolo se produce (en general) una instrucción que ocupa un byte menos que si se utilizaran otros registros de uso general. Su parte más baja, **AL**, también tiene esta propiedad. El último registro mencionado es el equivalente al acumulador de los procesadores anteriores (8080 y 8085). Además hay instrucciones como **DAA**; **DAS**; **AAA**; **AAS**; **AAM**; **AAD**; **LAHF**; **SAHF**; **CBW**; **IN** y **OUT** que trabajan con **AX** o con uno de sus dos bytes (**AH** o **AL**). También se utiliza este registro (junto con **DX** a veces) en multiplicaciones y divisiones.

2. **BX** = Registro base, dividido en **BH** y **BL**.

Es el registro base de propósito similar (se usa para direccionamiento indirecto) y es una versión más potente del par de registros **HL** de los procesadores anteriores.

3. **CX** = Registro contador, dividido en **CH** y **CL**.

Se utiliza como contador en bucles (instrucción **LOOP**), en operaciones con cadenas (usando el prefijo **REP**) y en desplazamientos y rotaciones (usando el registro **CL** en los dos últimos casos).

4. **DX** = Registro de datos, dividido en **DH** y **DL**.

Se utiliza junto con el registro **AX** en multiplicaciones y divisiones, en la instrucción **CWD** y en **IN** y **OUT** para direccionamiento indirecto de puertos (el registro **DX** indica el número de puerto de entrada/salida).

5. **SP** = Puntero de pila (no se puede subdividir).

Aunque es un registro de uso general, debe utilizarse sólo como puntero de pila, la cual sirve para almacenar las direcciones de retorno de subrutinas y los datos temporarios (mediante las instrucciones PUSH y POP). Al introducir (push) un valor en la pila a este registro se le resta dos, mientras que al extraer (pop) un valor de la pila este a registro se le suma dos.

6. **BP** = Puntero base (no se puede subdividir).

Generalmente se utiliza para realizar direccionamiento indirecto dentro de la pila.

7. **SI** = Puntero índice (no se puede subdividir).

Sirve como puntero fuente para las operaciones con cadenas. También sirve para realizar direccionamiento indirecto.

8. **DI** = Puntero destino (no se puede subdividir).

Sirve como puntero destino para las operaciones con cadenas. También sirve para realizar direccionamiento indirecto.

Cualquiera de estos registros puede utilizarse como fuente o destino en operaciones aritméticas y lógicas, lo que no se puede hacer con ninguno de los seis registros que se verán más adelante.

Además de lo anterior, cada registro tiene usos especiales:

Unidad aritmética y lógica

Es la encargada de realizar las operaciones aritméticas (suma, suma con "arrastre", resta, resta con "préstamo" y comparaciones) y lógicas (AND, OR, XOR y TEST). Las operaciones pueden ser de 16 bits o de 8 bits.

Indicadores (*flags*)

Hay nueve indicadores de un bit en este registro de 16 bits. Los cuatro bits más significativos están indefinidos, mientras que hay tres bits con valores determinados: los bits 5 y 3 siempre valen cero y el bit 1 siempre vale uno (esto también ocurría en los procesadores anteriores).

Registro de indicadores (16 bits)

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Flag	--	--	--	--	OF	DF	IF	TF	SF	ZF	0	AF	0	PF	1	CF

CF (Carry Flag, bit 0): Si vale 1, indica que hubo "arrastre" (en caso de suma) hacia, o "préstamo" (en caso de resta) desde el bit de orden más significativo del resultado. Este indicador es usado por instrucciones que suman o restan números que ocupan varios bytes. Las instrucciones de rotación pueden aislar un bit de la memoria o de un registro poniéndolo en el CF.

PF (Parity Flag, bit 2): Si vale uno, el resultado tiene paridad par, es decir, un número par de bits a 1. Este indicador se puede utilizar para detectar errores en transmisiones.

AF (Auxiliary carry Flag, bit 4): Si vale 1, indica que hubo "arrastre" o "préstamo" del nibble (cuatro bits) menos significativo al nibble más significativo. Este indicador se usa con las instrucciones de ajuste decimal.

ZF (Zero Flag, bit 6): Si este indicador vale 1, el resultado de la operación es cero.

SF (Sign Flag, bit 7): Refleja el bit más significativo del resultado. Como los números negativos se representan en la notación de complemento a dos, este bit representa el signo: 0 si es positivo, 1 si es negativo.

TF (Trap Flag, bit 8): Si vale 1, el procesador está en modo paso a paso. En este modo, la CPU automáticamente genera una interrupción interna después de cada instrucción, permitiendo inspeccionar los resultados del programa a medida que se ejecuta instrucción por instrucción.

IF (Interrupt Flag, bit 9): Si vale 1, la CPU reconoce pedidos de interrupción externas enmascarables (por el pin INTR). Si vale 0, no se reconocen tales interrupciones. Las interrupciones no enmascarables y las internas siempre se reconocen independientemente del valor de IF.

DF (Direction Flag, bit 10): Si vale 1, las instrucciones con cadenas sufrirán "auto-decremento", esto es, se procesarán las cadenas desde las direcciones más altas de memoria hacia las más bajas. Si vale 0, habrá "auto-incremento", lo que quiere decir que las cadenas se procesarán de "izquierda a derecha".

OF (Overflow flag, bit 11): Si vale 1, hubo un desborde en una operación aritmética con signo, esto es, un dígito significativo se perdió debido a que tamaño del resultado es mayor que el tamaño del destino.

Sistema de control de la unidad de ejecución

Es el encargado de decodificar las instrucciones que le envía la cola y enviarle las órdenes a la unidad aritmética y lógica según una tabla que tiene almacenada en ROM llamada CROM (Control Read Only Memory).

Cola de instrucciones

Almacena las instrucciones para ser ejecutadas. La cola se carga cuando el bus está desocupado, de esta manera se logra una mayor eficiencia del mismo. La cola del 8086 tiene 6 bytes y se carga de a dos bytes por vez (debido al tamaño del bus de datos), mientras que el del 8088 tiene cuatro bytes. Esta estructura tiene rendimiento óptimo cuando no se realizan saltos, ya que en este caso habría que vaciar la cola (porque no se van a ejecutar las instrucciones que van después del salto) y volverla a cargar con instrucciones que se encuentran a partir de la dirección a donde se salta. Debido a esto las instrucciones de salto son (después de multiplicaciones y divisiones) las más lentas de este microprocesador.

Registros de la unidad de interfaz con el bus:

El programador puede acceder a cinco registros de 16 bits cada uno, siendo cuatro de ellos registros de segmento y el restante el puntero de instrucción (IP).

Los registros de segmento se llaman:

CS: Registro de segmento de código.

DS: Registro de segmento de datos.

ES: Registro de segmento extra.

SS: Registro de segmento de pila.

La utilización de estos registros se explica más adelante, en la sección que trata de direccionamiento a memoria.

Lógica de control del bus:

El cometido de este bloque es poder unir los bloques anteriormente mencionados con el mundo exterior, es decir, la memoria y los periféricos.

El 8088 tiene un bus de datos externo reducido de 8 bits. La razón para ello era prever la continuidad entre el 8086 y los antiguos procesadores de 8 bits, como el 8080 y el 8085. Teniendo el mismo tamaño del bus (así como similares requerimientos de control y tiempo), el 8088, que es internamente un procesador de 16 bits, puede reemplazar a los microprocesadores ya nombrados en un sistema ya existente.

El 8088 tiene muchas señales en común con el 8085, particularmente las asociadas con la forma en que los datos y las direcciones están multiplexadas, aunque el 8088 no produce sus propias señales de reloj como lo hace el 8085 (necesita un chip de soporte llamado 8284, que es diferente del 8224 que necesitaba el microprocesador 8080). El 8088 y el 8085 siguen el mismo esquema de compartir los terminales correspondientes a los 8 bits más bajos del bus de direcciones con los 8 bits del bus de datos, de manera que se ahorran 8 terminales para otras funciones del microprocesador. El 8086 comparte los 16 bits del bus de datos con los 16 más bajos del bus de direcciones.

El 8085 y el 8088 pueden, de hecho, dirigir directamente los mismos chips controladores de periféricos. Las investigaciones de hardware para sistemas basados en el 8080 o el 8085 son, en su mayoría, aplicables al 8088.

En todo lo recién explicado se basó el éxito del 8088