

# องค์ประกอบของเครื่องคอมพิวเตอร์ และภาษาแอสเซมบลี: ARM และ RaspberryPi3

## บทที่ 4 ภาษาแอสเซมบลีของ ARM เวอร์ชัน 32 บิต

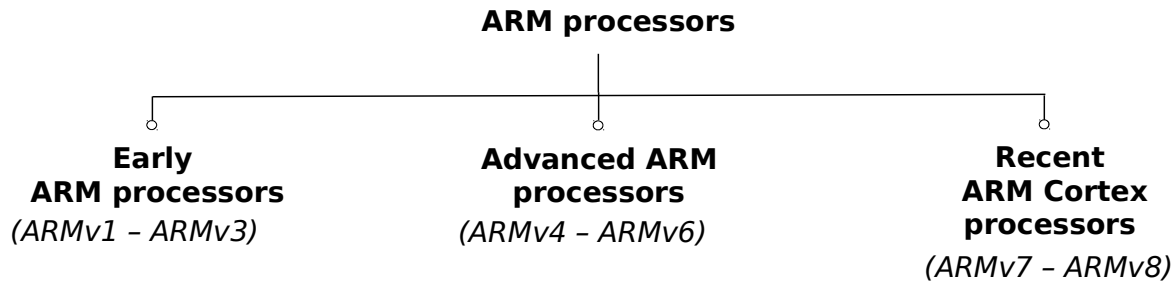
ผศ.ดร.สุรินทร์ กิตติธรรมกุล

ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์  
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

## สารบัญ

- บทที่ 1 บทนำ
- บทที่ 2 ข้อมูลและคณิตศาสตร์ในคอมพิวเตอร์
- บทที่ 3 ฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์ของคอมพิวเตอร์
- บทที่ 4 ภาษาแอสเซมบลีของ ARM เวอร์ชัน 32 บิต
- บทที่ 5 หน่วยความจำลำดับชั้น
- บทที่ 6 อุปกรณ์/วงจรอินพุตและเอาต์พุต
- บทที่ 7 อุปกรณ์รักษาข้อมูลและระบบไฟล์

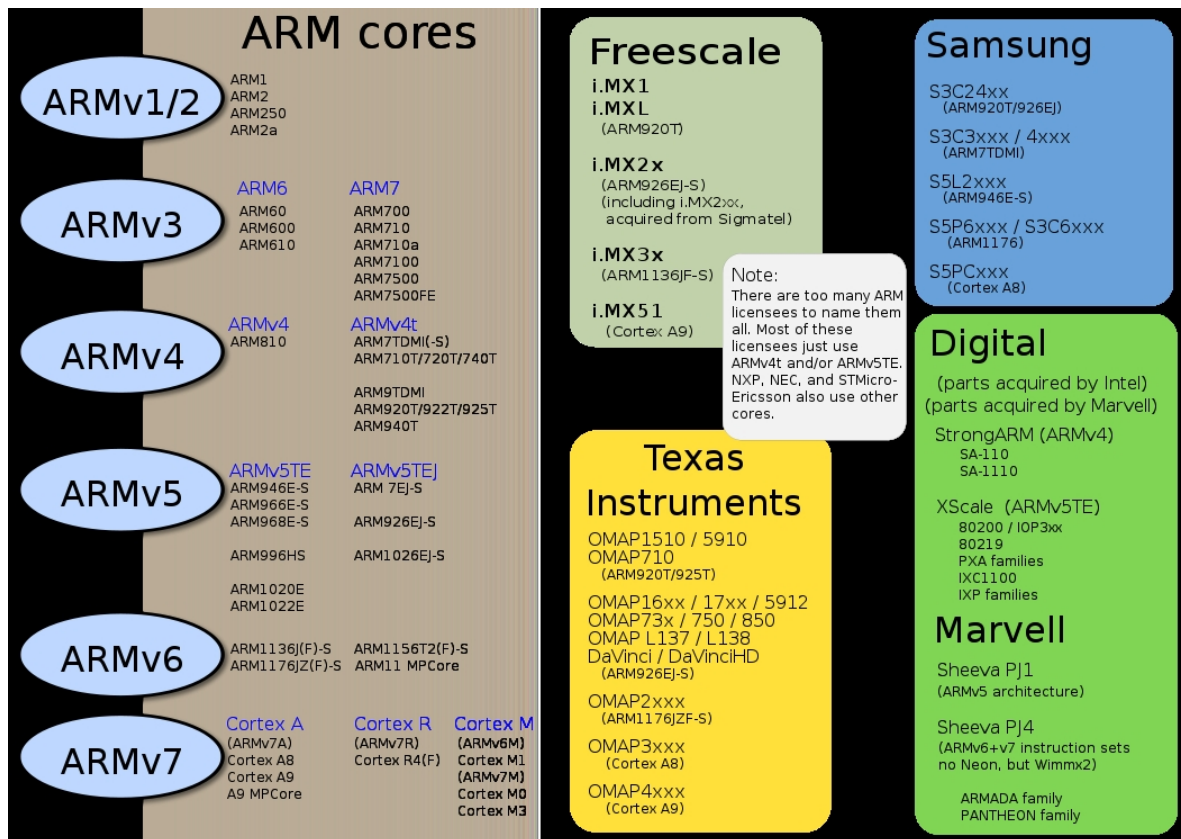
## 4.9 อุปกรณ์และวิวัฒนาการของชุดคำสั่ง ARM



- ARM designed until now **eight ISA versions**, designated as **ARMv1 – ARMv8**, described in the related Architecture Reference Manuals.
- Subsequently, we give an overview of ARM's processor lines **divided into three groups**, according their underlying ISAs, as follows.

Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

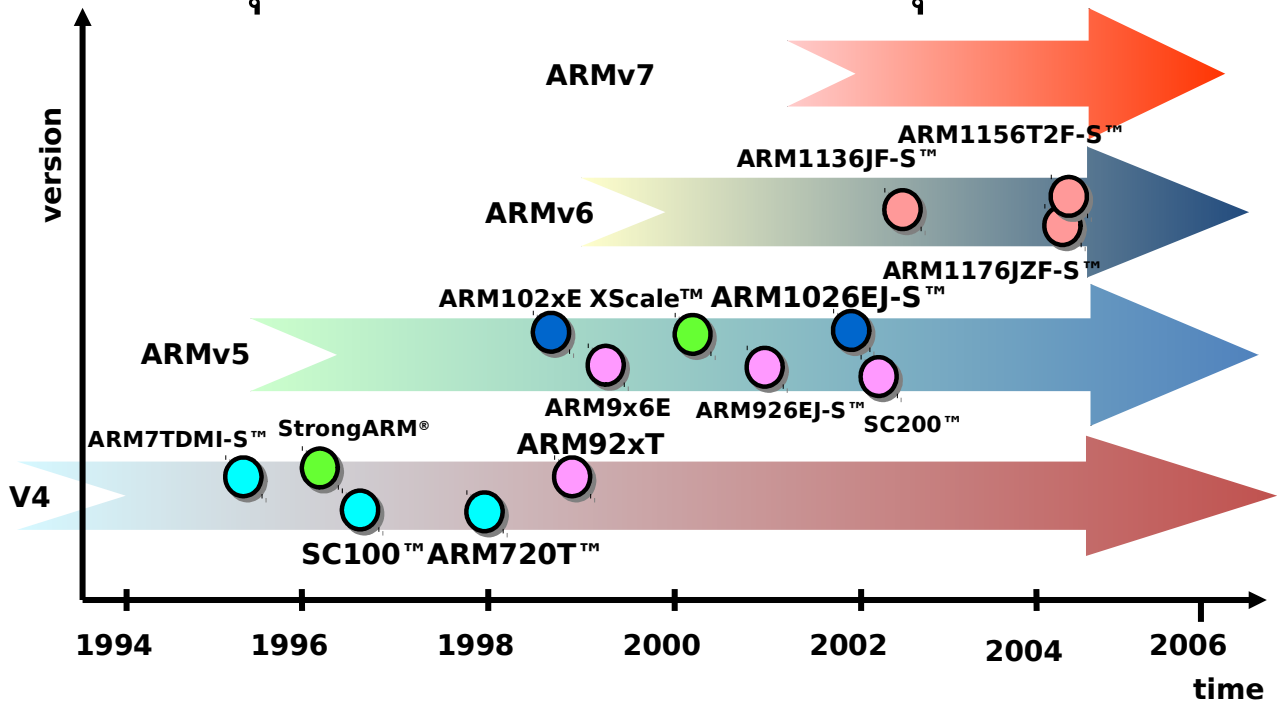
3



Early ARM  
processors  
(ARMv1 – ARMv3)

4

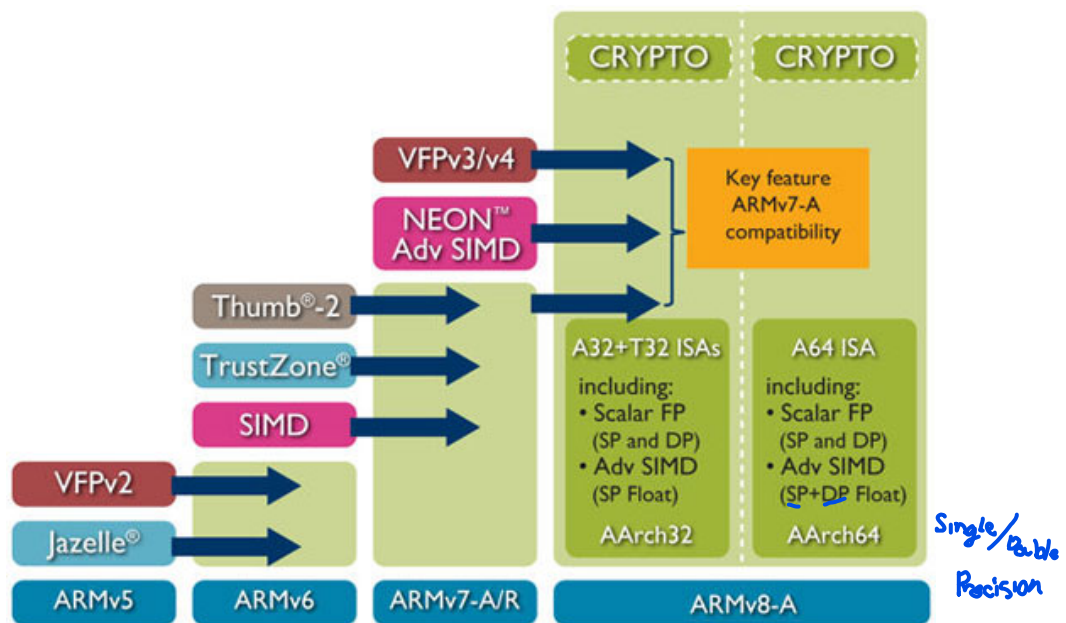
## 4.9 อุปกรณ์และวิวัฒนาการของชุดคำสั่ง ARM



Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

5

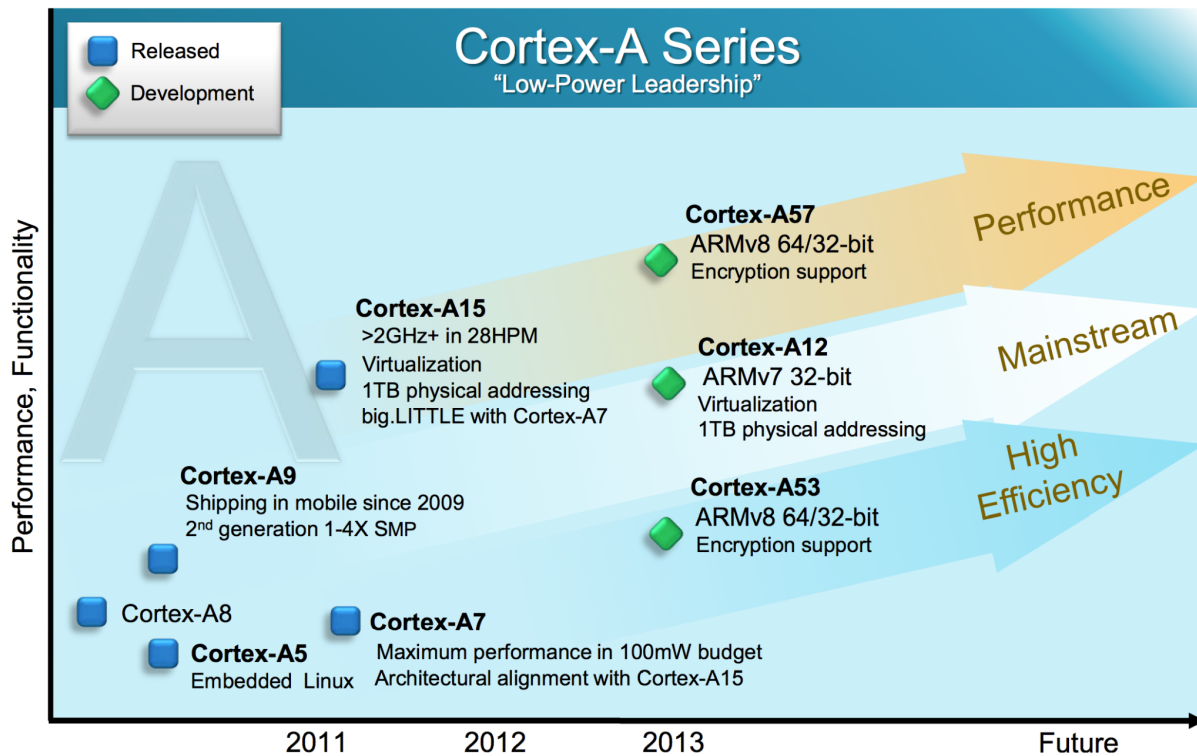
## 4.9 อุปกรณ์และวิวัฒนาการของชุดคำสั่ง ARM



Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

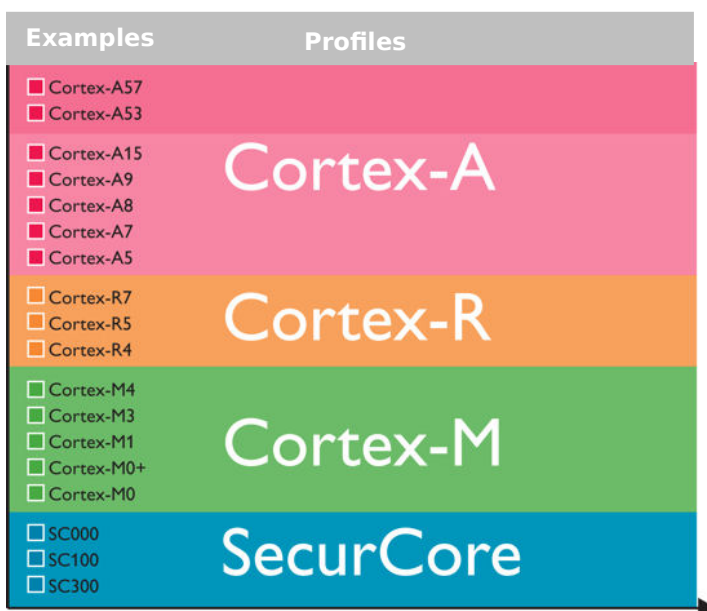
6

# Recent ARM Cortex-A processors



7

## Recent ARM processors (ARMv7 and ARMv8)



Cortex-A profile

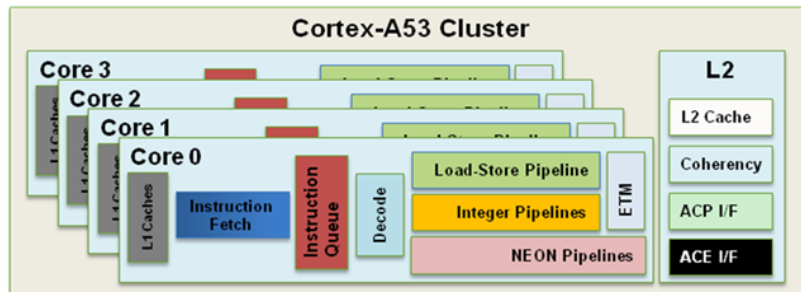
It aims at **high-end applications** running open and **complex OSs**, like smartphones, tablets, netbooks, eBook readers.

## 4.9 อุปกรณ์และวิวัฒนาการของชุดคำสั่ง ARM

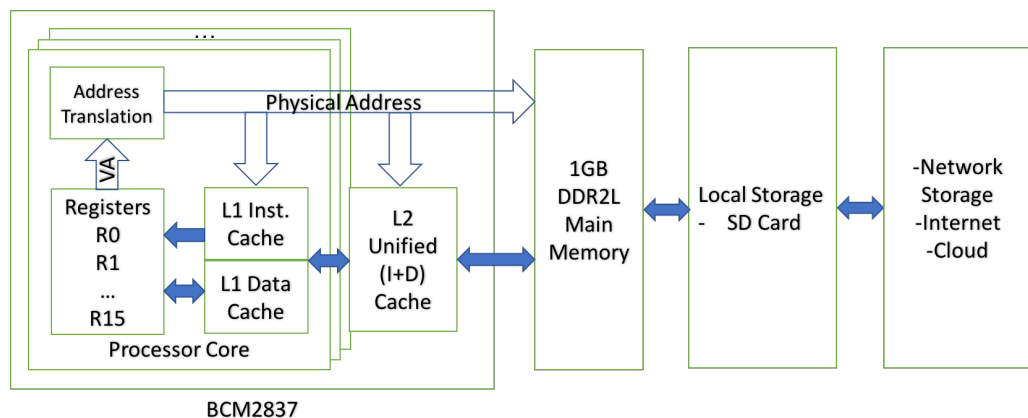
	Devices Shipped (Million of Units)	2010 Devices	Chips/ Device	TAM 2010 Chips	2010 ARM	2010 Share
Mobile	Smart Phone	280	2-5	1,200	1,100	90%
	Feature Phone	760	1-3	1,900	1,700	90%
	Low End Voice	570	1	570	540	95%
	Portable Media Players	150	1-3	300	220	70%
	Mobile Computing* (apps only)	230	1	230	25	10%
Non-Mobile	PCs & Servers (apps only)	220	1	220	0	0%
	Digital Camera	130	1-2	200	160	80%
	Digital TV & Set-top-box	350	1-2	450	160	35%
	Networking	670	1-2	750	185	25%
	Printers	120	1	120	75	65%
	Hard Disk & Solid State Drives	670	1	670	560	85%
	Automotive	1,800	1	1,800	180	10%
	Smart Card	5,400	1	5,400	330	6%
	Microcontrollers	5,800	1	5,800	560	10%
	Others **	1,700	1	1,800	270	15%
	<b>Total</b>	<b>19,000</b>		<b>22,000</b>	<b>6,100</b>	<b>28%</b>

Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

9



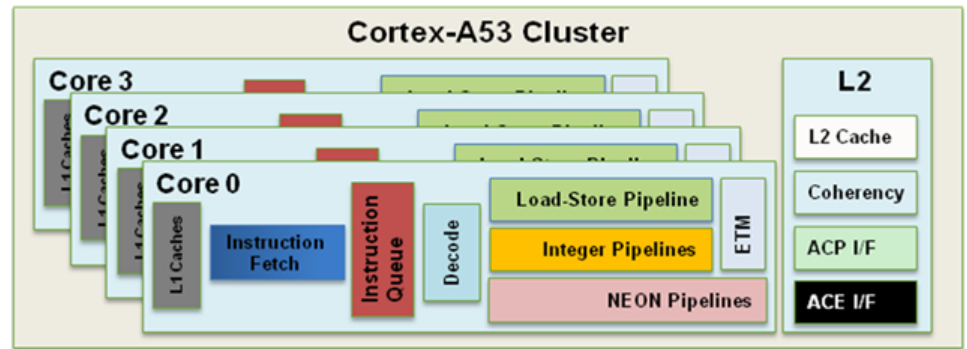
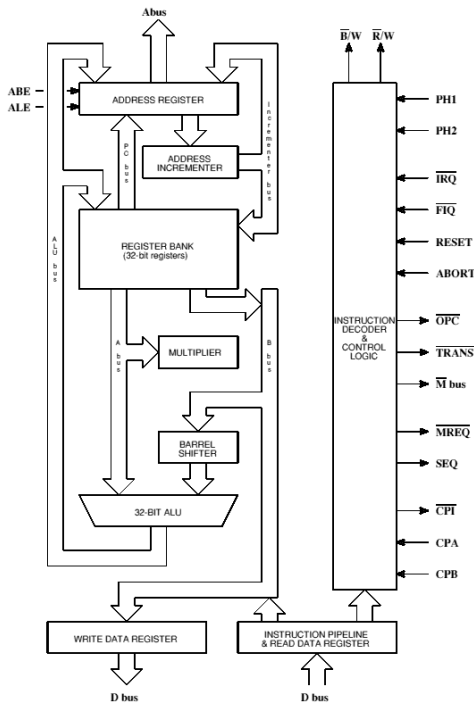
### 4.1 โครงสร้างของซีพียู ARM Cortex A53 ใน BCM2837



Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

10

## 4.1 โครงสร้างของชิพ ARM Cortex A53 ใน BCM2837



Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

11

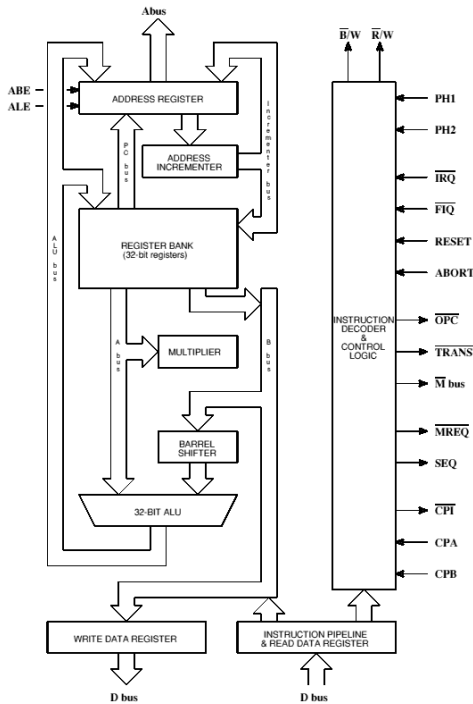
## 4.2 สถาปัตยกรรมชุดคำสั่งภาษาแอสเซมบลี (Assembly Instruction Set Architecture)

- Cortex A53 รองรับการทำงานในโหมด 32 และ 64 บิต นั่นคือ คำสั่งแอสเซมบลีความยาว 32 และ 64 บิตตามโหมดการทำงาน
- วิชาี้ จะอ้างอิงคำสั่งแอสเซมบลีเวอร์ชัน 32 บิตของ ARM เนื่องจากบอร์ดติดตั้งระบบปฏิบัติการ Raspbian ซึ่งทำงานในโหมด 32 บิต
- 

Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

12

## 4.3 ตัวอย่างคำสั่งภาษาเครื่องในหน่วยความจำ



Address	Opcode	Disassembly
0x0000C140	08BD8008	POPEQ {r3, pc}
0x0000C144	E12FFF33	BLX r3
0x0000C148	E8BD8008	POP {r3, pc}
0x0000C14C	0001E008	DCD 0x0001E008
0x0000C150	00000000	DCD 0x00000000
main		
0x0000C154	E92D4830	PUSH {r4, r5, r11, lr}
0x0000C158	E28DB00C	ADD r11, sp, #0xc
0x0000C15C	E24DD048	SUB sp, sp, #0x48
0x0000C160	E50B0050	STR r0, [r11, #-0x50]
0x0000C164	E50B1054	STR r1, [r11, #-0x54]
0x0000C168	E50B3010	MOV r3, #0
0x0000C16C	E50B3010	STR r3, [r11, #-0x10]
0x0000C170	E59F0174	LDR r0, {pc}+0x17c ; 0xc2ec
0x0000C174	EBFFFD4F	BL {pc}-0xabc ; 0xb6b8
0x0000C178	E3500000	CMP r0, #0
0x0000C17C	03A00001	MOVEQ r0, #1
0x0000C180	0A000057	BEQ {pc}+0x164 ; 0xc2e4
0x0000C184	EBFFFD57	BL {pc}-0xa9c ; 0xb6e8
0x0000C188	E3A00000	MOV r0, #0

Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

13

## 4.4 การประกาศและตั้งค่าตัวแปรในหน่วยความจำหลัก

บรรทัดที่	เลเบล	คำสั่ง	รีจิสเตอร์ หรือ แอดเดรส หรือ เลเบล หรือ ค่าคงที่
1		.text	
2		.global main	
3	main:	Load Register	
4		LDR	R1, =M Addr (M)
5		LDR	R1, [R1] [Addr] → ได้
6		LDR	R2, =POINTR
7		MOV	R0, #0
8	LOOP:	LDR	R3, [R2], #4
9		ADD	R0, R0, R3
10		SUBS	R1, R1, #1
11		CMP	R1, #0
12		BGT	LOOP
13		LDR	R4, =SUM
14		STR	R0, [R4]
15		BX	LR
16		.data	
17	SUM :	.word	#0
18	M:	.word	#4
19	NUM:	.word	3, 5, 7, 9
20	POINTR:	.word	NUM ← Addr

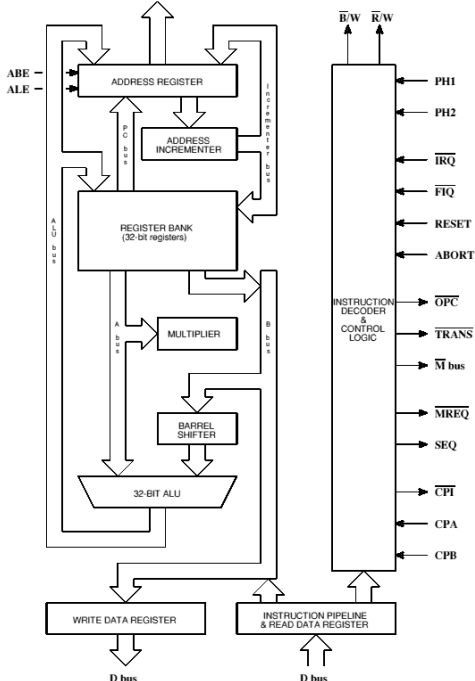
#	เลเบล	คำสั่ง	คอมเม้นท์
1		.data	@Variable definition
2		.ballign 4	@Align variable to 4-byte space
3	wordvar1:	.word 7	@wordvar1=7
4		.ballign 4	@Align variable to 4-byte space
5	wordvar2:	.word 3	@wordvar2=3

Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

14

ใส่ค่าตัวแปร

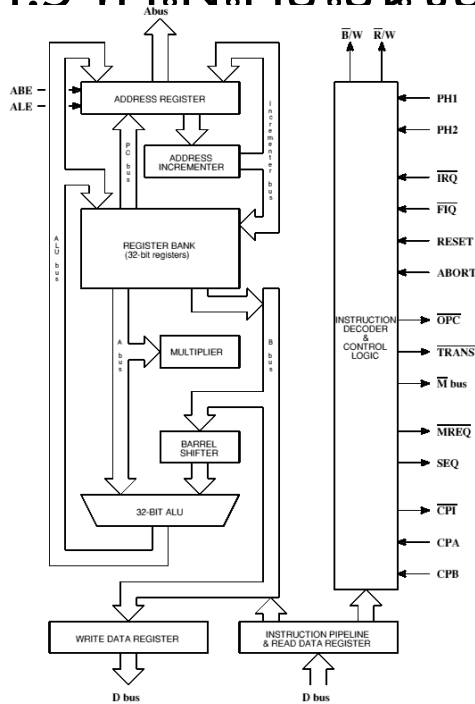
## 4.5 คำสั่งถ่ายโอนข้อมูลระหว่างหน่วยความจำและรีจิสเตอร์



รูปแบบ	ความหมาย
	(m และ n คือ หมายเลขรีจิสเตอร์มีค่าเท่ากับ 0-15)
LDR Rd [Rn]	Rd = Mem[Rn] (ก๊อปปี้ข้อมูล 32 บิต)
STR Rd [Rn]	Mem[Rn] = Rd (ก๊อปปี้ข้อมูล 32 bit)
LDRB Rd [Rn]	Rd = Mem[Rn] (ก๊อปปี้ข้อมูล 8 บิตล่างสุด)
STRB Rd [Rn]	Mem[Rn] = Rd (ก๊อปปี้ข้อมูล 8 บิตล่างสุด)
PUSH register list	ก๊อปปี้ข้อมูลจากรีจิสเตอร์ไปวางบนสแต็คชั่วคราว
POP register list	ก๊อปปี้ข้อมูลจากสแต็คกลับไปคืนให้รีจิสเตอร์



## 4.5 คำสั่งถ่ายโอนข้อมูลระหว่างหน่วยความจำและรีจิสเตอร์



รูปแบบ	ความหมาย
	(m และ n คือ หมายเลขรีจิสเตอร์มีค่าเท่ากับ 0-15)
MOV Rd, #Imm	Rd = #Imm
LDR Rd, [Rn]	Rd = Mem[Rn]
LDR Rd, [Rn, #Imm]	Rd = Mem[Rn + #Imm] Rn unchanged
LDR Rd, [Rn], #Imm	Rd = Mem[Rn] Rn = Rn + #Imm <i>Immediate ค่าคงที่</i>
LDR Rd, [Rn, #Imm]!	Rd = Mem[Rn + #Imm] Rn = Rn + #Imm
LDR Rd [Rn, Rm]	Rd = Mem[Rn+Rm] (32 bit copy) Rn unchanged
STR Rd [Rn, Rm]	Mem[Rn+Rm] = Rd (32 bit copy) Rn unchanged
LDR Rd, =varaddr	Rd = address(var)

Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

17

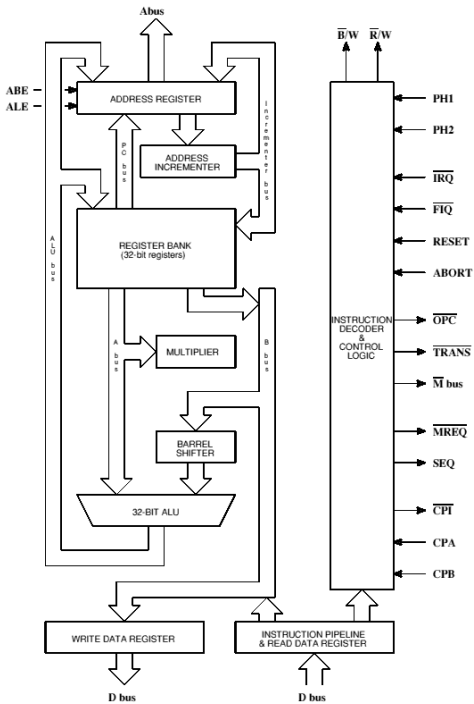
## 4.6 คำสั่งประมวลผลข้อมูลในรีจิสเตอร์ (Register Data Processing Instructions)

- คำสั่งทางคณิตศาสตร์ เพื่อคำนวณเลขจำนวนเต็มชนิดมีและไม่มีเครื่องหมาย
- คำสั่งเลื่อนบิต เพื่อเลื่อนบิตข้อมูลไปทางซ้ายและขวา
- คำสั่งทางคณิตศาสตร์และเลื่อนบิต เพื่อคำนวณเลขจำนวนเต็มชนิดมีและไม่มีเครื่องหมาย หลังจากที่มีการเลื่อนบิตไปทางซ้ายหรือขวา
- คำสั่งทางตรรกศาสตร์ เพื่อคำนวณค่าทางตรรกศาสตร์ของเลขจำนวนเต็มชนิดมีและไม่มีเครื่องหมาย

Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

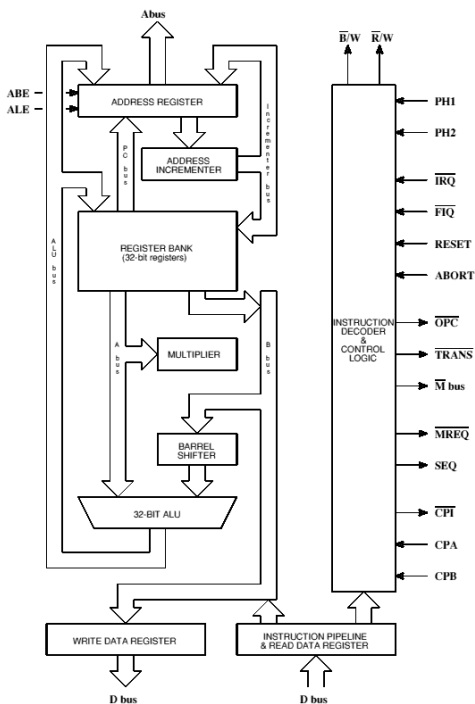
18

## 4.6 คำสั่งประมวลผลข้อมูลในรีจิสเตอร์ (Register Data Processing Instructions)



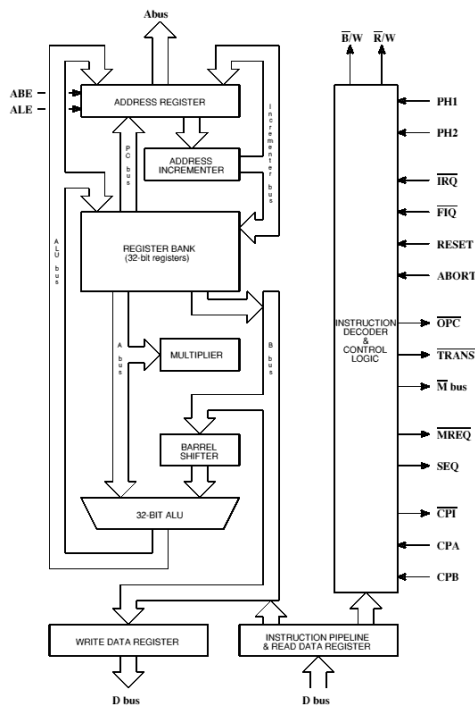
รูปแบบ	ความหมาย
ADD Rd, Rn, Rm	$Rd = Rn + Rm$
ADD Rd, Rn, #Imm	$Rd = Rn + \#Imm$
SUB Rd, Rn, Rm	$Rd = Rn - Rm$
SUB Rd, Rn, #Imm	$Rd = Rn - \#Imm$
RSB Rd, Rn, Rm	$Rd = Rm - Rn$ (Reverse Subtract)
RSB Rd, Rn, #Imm	$Rd = \#Imm - Rn$ (Reverse Subtract)
MUL Rd, Rn, Rm	$Rd = (Rn * Rm)$ (Only lower 32 bits)
UMULL Rhi, Rlo, Rn, Rm	$[Rhi\ Rlo] = (Rn * Rm)$ (Unsigned)
SMULL Rhi, Rlo, Rn, Rm	$[Rhi\ Rlo] = (Rn * Rm)$ (Signed)

## 4.6 คำสั่งประมวลผลข้อมูลในรีจิสเตอร์ (Register Data Processing Instructions)



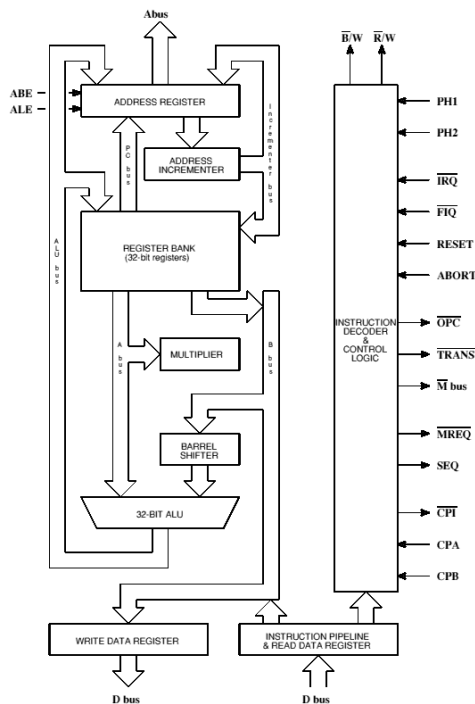
รูปแบบ	ความหมาย
LSL Rd, Rn, Rm	$Rd = Rn \ll Rm$ (Logical Shift Left)
LSL Rd, Rn, #Imm	$Rd = Rn \ll \#Imm$ (Logical Shift Left)
LSR Rd, Rn, Rm	$Rd = Rn \gg Rm$ (Logical Shift Right)
LSR Rd, Rn, #Imm	$Rd = Rn \gg \#Imm$ (Logical Shift Right)
ASR Rd, Rn, Rm	$Rd = Rn \gg Rm$ (Arithmetic Shift Right)
ASR Rd, Rn, #Imm	$Rd = Rn \gg \#Imm$ (Arithmetic Shift Right)

#### 4.6 คำสั่งประมวลผลข้อมูลในรีจิสเตอร์ (Register Data Processing Instructions)



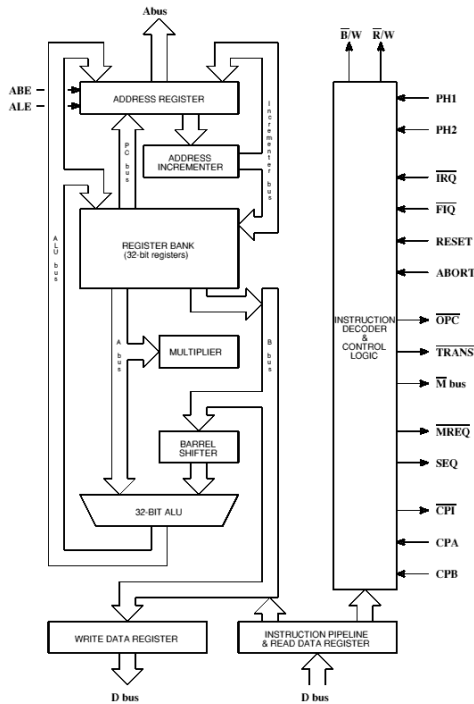
รูปแบบ	ความหมาย
ADD Rd, Rn, Rm LSL #shmt	$Rd = Rn + (Rm \ll \#shmt)$
ADD Rd, Rn, Rm LSR #shmt	$Rd = Rn + (Rm \gg \#shmt)$
ADD Rd, Rn, Rm ASR #shmt	$Rd = Rn + (Rm \ggg \#shmt)$ (Signed)

#### 4.6 คำสั่งประมวลผลข้อมูลในรีจิสเตอร์ (Register Data Processing Instructions)



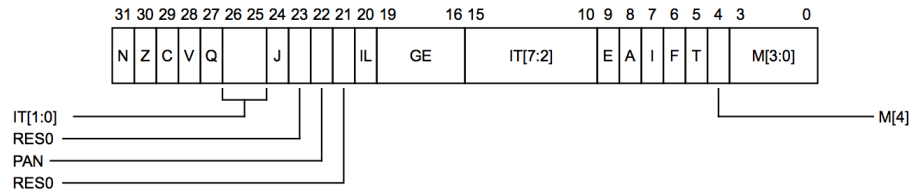
รูปแบบ	ความหมาย
AND Rd, Rn, Rm	$Rd = Rn \& Rm$ (bitwise AND)
AND Rd, Rn, #Imm	$Rd = Rn \& \#Imm$ (bitwise AND)
ORR Rd, Rn, Rm	$Rd = Rn \mid Rm$ (bitwise OR)
ORR Rd, Rn, #Imm	$Rd = Rn \mid \#Imm$ (bitwise OR)
MVN Rd, Rm	$Rd = \sim Rm$ (bitwise Inverse)
MVN Rd, #Imm	$Rd = \sim \#Imm$ (bitwise Inverse)
EOR Rd, Rn, Rm	$Rd = Rn \wedge Rm$ (bitwise XOR)
EOR Rd, Rn, #Imm	$Rd = Rn \wedge \#Imm$ (bitwise XOR)

## 4.6 คำสั่งประมวลผลข้อมูลในรีจิสเตอร์ (Register Data Processing Instructions)



รูปแบบ	ความหมาย
CMP Rn, Rm	$NZCV \leftarrow Rn - Rm$
CMP Rn, #Imm	$NZCV \leftarrow Rn - \#Imm$

Negative Zero Carry Overflow



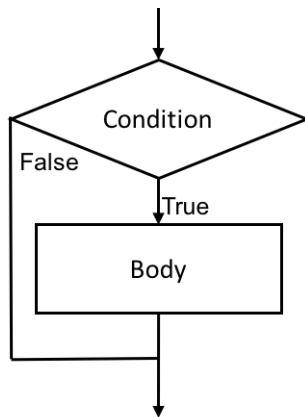
CPSR  
Current Prog Status Reg

## 4.7 คำสั่งควบคุมการทำงาน (Control Instructions)

รูปแบบ	ความหมาย
B label	กระโดดไปยัง label (อย่างไม่มีเงื่อนไข)
BEQ label	กระโดดไปยัง label หากผลลัพธ์การเปรียบเทียบเท่ากัน
BNE label	กระโดดไปยัง label หากผลลัพธ์การเปรียบเทียบไม่เท่ากัน
BGT label	กระโดดไปยัง label หากผลลัพธ์การเปรียบเทียบมากกว่าจริง
BLT label	กระโดดไปยัง label หากผลลัพธ์การเปรียบเทียบน้อยกว่าจริง
BGE label	กระโดดไปยัง label หากผลลัพธ์การเปรียบเทียบมากกว่าหรือเท่ากับจริง
BLE label	กระโดดไปยัง label หากผลลัพธ์การเปรียบเทียบน้อยกว่าหรือเท่ากับจริง

## 4.7 คำสั่งควบคุมการทำงาน (Control Instructions)

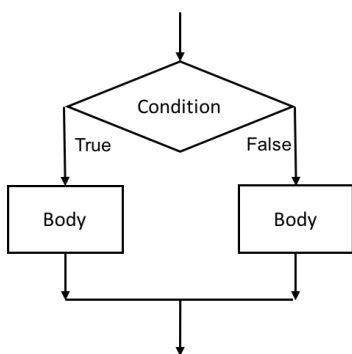
```
if ((a+b)>c) {
    x+=y; /* Body */
}
```



#	เลเบล	คำสั่ง	คอมเมนต์
1		LDR R4, =a	@ get address of variable a
2		LDR R0, [R4]	@ get value of variable a
3		LDR R4, =b	@ get address of variable b
4		LDR R1, [R4]	@ get value of variable b
5		ADD R3, R0, R1	@ compute a+b
6		LDR R4, =c	@ get address of variable c
7		LDR R2, [R4]	@ get value of variable c
8		CMP R3, R2	@ compute (a+b)-c
9		BLE exit	@ jump to exit if R3 <= R2
10		LDR R4, =x	@ get address of variable x
11		LDR R5, [R4]	@ get value of variable x
12		LDR R4, =y	@ get address of variable y
13		LDR R6, [R4]	@ get value of variable y
14		ADD R5, R5, R6	@ x += y
15		LDR R4, =x	@ get address of variable x
16		STR R5, [R4]	@ store value of variable x
17	exit	...	@ exit label

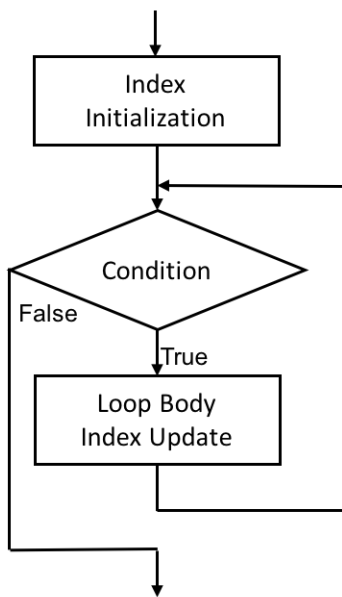
## 4.7 คำสั่งควบคุมการทำงาน (Control Instructions)

```
if ((a+b)>c) {
    x+=y; /* Body-IF */
}
else {
    x-=y; /* Body-ELSE */
}
```



#	เลเบล	คำสั่ง	คอมเมนต์
1		LDR R4, =a	
2		LDR R0, [R4]	
3		LDR R4, =b	
4		LDR R1, [R4]	
5		ADD R3, R0, R1	
6		LDR R4, =c	
7		LDR R2, [R4]	
8		CMP R3, R2	
9		BLE else	
10		LDR R4, =x	
11		LDR R5, [R4]	
12		LDR R4, =y	
13		LDR R6, [R4]	
14		ADD R5, R5, R6	
14		ADD R5, R5, R6	@ x += y
15		LDR R4, =x	@ get address of variable x
16		STR R5, [R4]	@ store value of variable x
17		B exit	@ jump to exit label
18	else	LDR R4, =x	@ get address of variable x
19		LDR R5, [R4]	@ get value of variable x
20		LDR R4, =y	@ get address of variable y
21		LDR R6, [R4]	@ get value of variable y
22		SUB R5, R5, R6	@ x -= y
23		LDR R4, =x	@ get address of variable x
24		STR R5, [R4]	@ store value of variable x
25	exit	...	@ label exit

## 4.7 คำสั่งควบคุมการทำงาน (Control Instructions)



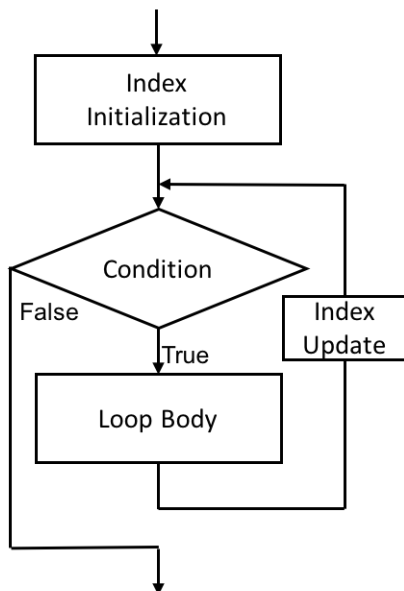
$$x = \sum_{i=1}^{10} i$$

```

x=0;
for (i=1; i<=10; i=i+1) {
    x=x+i; /* Body */
}
  
```

#	เลเบล	คำสั่ง	คอมเมนต์
1		...	@ Initialize R0=0
2		...	@ Initialize R1=1
3	for:	CMP R1, #10	@ Compute R1-10
4		BGT end	@ if greater than goto end
5		ADD R0, R0, R1	@ else R0 = R0 + R1
6		ADD R1, R1, #1	@ Increment R1 by 1
7		B for	@ Branch back to Label while
8		...	@ End of while loop

## 4.7 คำสั่งควบคุมการทำงาน (Control Instructions)

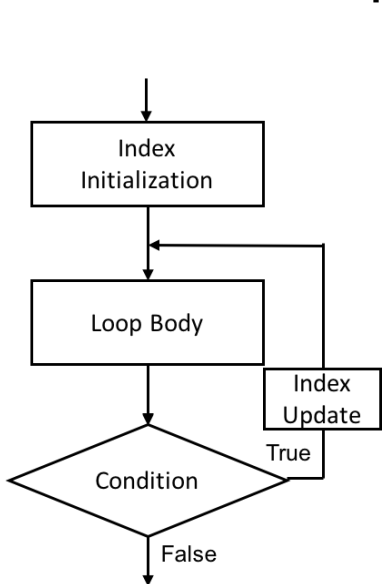


```

i=1;
x=0;
while (i<=10) {
    x+=i; /* Body */
    i++; /* Index Update */
}
  
```

#	เลเบล	คำสั่ง	คอมเมนต์
1		...	@ Initialize R0=0
2		...	@ Initialize R1=1
3	while:	CMP R1, #10	@ Compute R1-10
4		BGT end	@ if greater than goto end
5		SUB R0, R0, R1	@ else subtract R1 from R2
6		ADD R1, R1, #1	@ Increment R1 by 1
7		B while	@ Branch back to Label while
8	end:	...	@ End of while loop
9		...	@

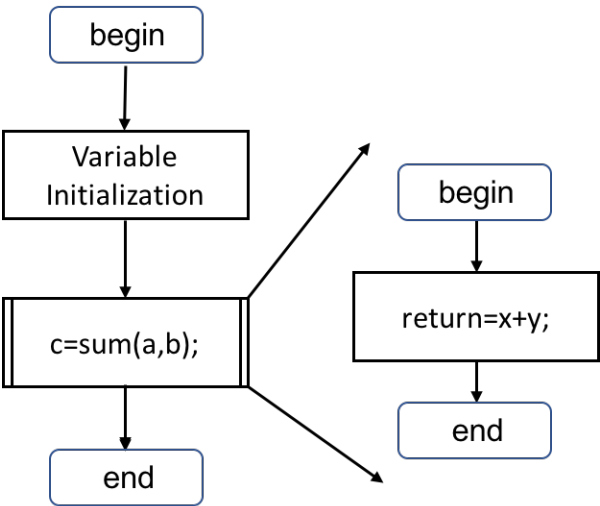
# 4.7 คำสั่งควบคุมการทำงาน (Control Instructions)



```
i=1;
x=0;
do {
    x+=i; /* Body */
    i++; /* Index Update */
} while (i<=10);
```

#	เลเบล	คำสั่ง	คอมเมนต์
1		...	@ Initialize R0 = 0
2		...	@ Initialize R1 = 0
3	do:	SUB R0, R0, R1	@ else subtract R1 from R2
4		ADD R1, R1, #1	@ R1 = R1+1
5		CMP R1, #10	@ Compute R1-10
6		BLE do	@ if less than or equal goto do
7	end:	...	@ End of do-while loop
8		...	@

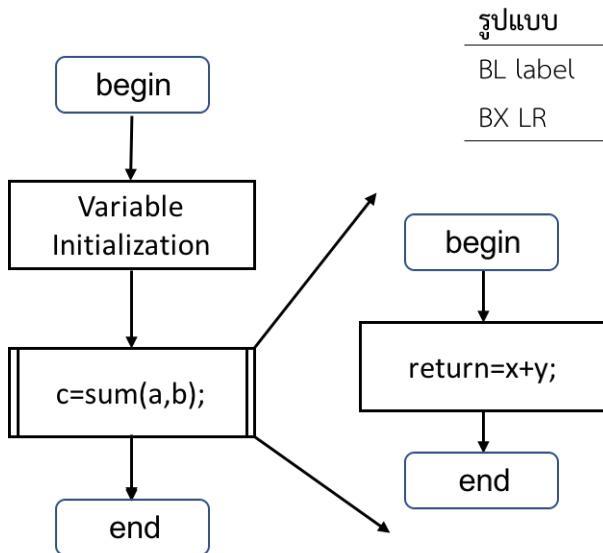
# 4.8 การเรียกใช้ฟังก์ชัน (Function Call)



```
int main() {
    int a, b, c;
    ...
    c = sum(a,b);
    ...
    return 0;
}

int sum(int x, int y) {
    return x+y;
}
```

## 4.8 การเรียกใช้ฟังก์ชัน (Function Call)



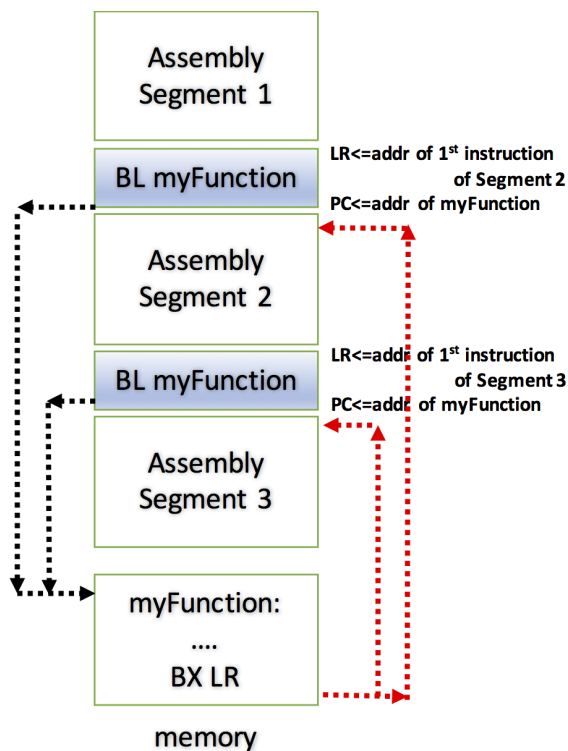
รูปแบบ      ความหมาย

BL label      กระโดดไปยัง label ซึ่งเป็นชื่อฟังก์ชัน label โดยไม่มีเงื่อนไข

BX LR      กระโดดกลับไปทำงานคำสั่งที่อยู่ถัดจากคำสั่ง BL label ก่อนหน้า โดยไม่มีเงื่อนไข

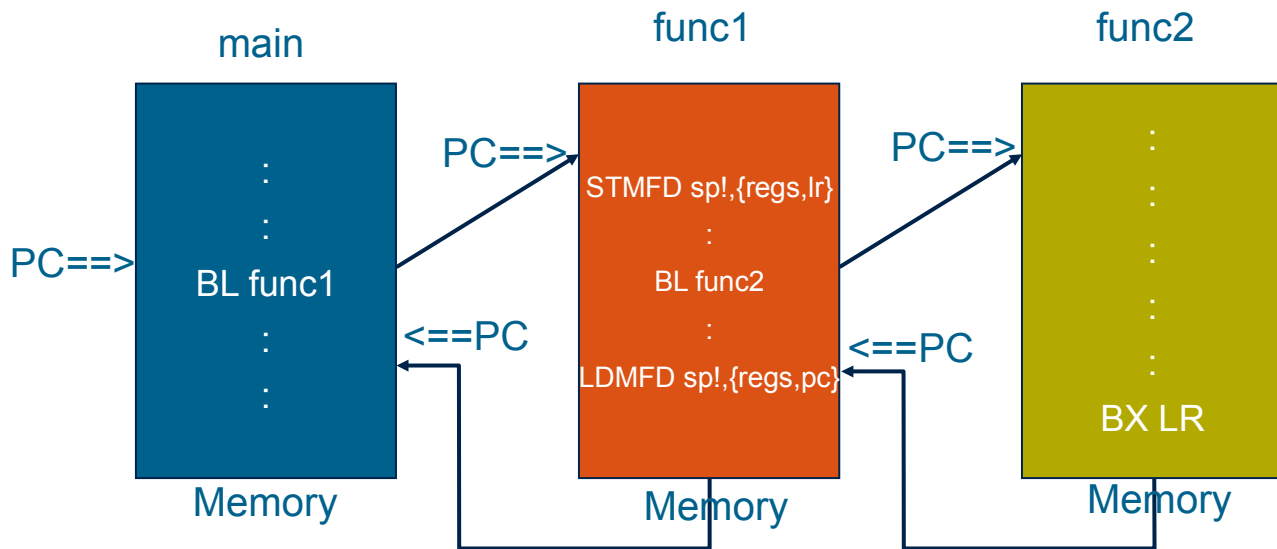
#	เลเบล	คำสั่ง	คอมเมนต์
1	main:	...	@ Initialize R4 (a)
2		...	@ Initialize R5 (b)
3		MOV R0, R4	@ Pass R0 to function sum
4		MOV R1, R5	@ Pass R1 to function sum
5		BL sum	@ Call function sum
6		...	@
7	sum:	ADD R0, R0, R1	@ entry point of function sum
8		BX LR	@ Return the result in R0

## 4.8 การเรียกใช้ฟังก์ชัน (Function Call)





- BL <func\_name>
  - Stores return address in LR
  - Returning implemented by restoring the PC from LR
  - For non-leaf functions, LR will have to be stacked



Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

33

สรุปท้ายบท

Computer Organization & ARM Assembly Language: RaspberryPi3, Surin K., KMITL

34