



CHUNGNAM NATIONAL UNIVERSITY



# 시스템 프로그래밍

강의 4 : 3장. 어셈블리어 I

3.1 프로세서의 역사

3.2 프로그램의 코딩

3.3 데이터 이동 명령어

2010년 9월 29일

<http://eslab.cnu.ac.kr>

\* Some slides are from Original slides of RBE

# 오늘 배울 내용

---

어셈블리어 프로그래밍 개관(교재 3.1~3.2)  
데이터이동 명령어(MOV) (교재 3.3)

# 펜티엄 4 컴퓨터 머더보드

mouse, keyboard,  
parallel, serial, and USB  
connectors

Video

Audio chip

PCI slots

AGP slot

Firmware hub

I/O Controller

Speaker

Battery

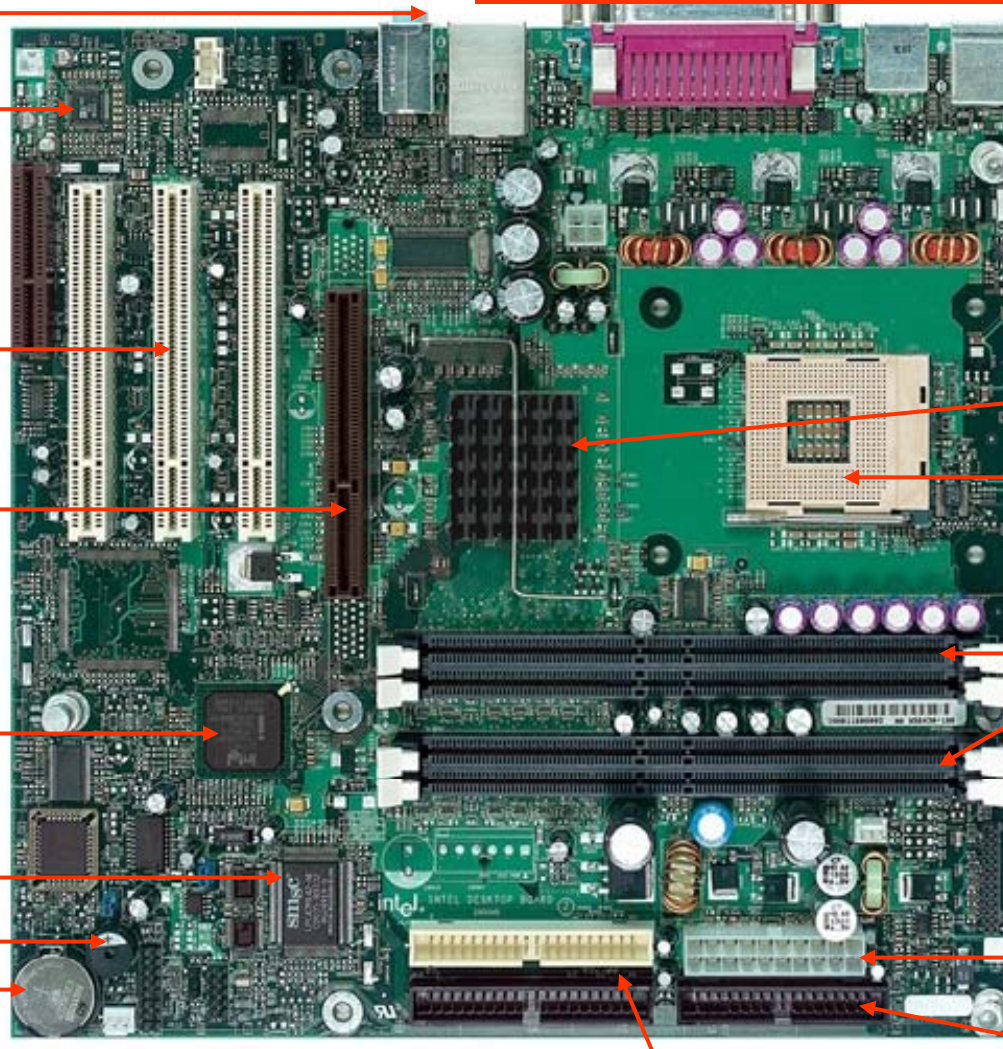
memory controller hub

Pentium 4 socket

dynamic RAM

Power connector

Diskette connector



# 어셈블리어란 ?

---

## 어셈블리어란 ?

- 기계어에 1:1 대응관계를 갖는 명령어로 이루어진 low-level 프로그래밍 언어

# 어셈블리어와 프로그래머

C 언어로 프로그램을 작성할 때는 프로그램이 어떻게 내부적으로 구현되는지 알기 어렵다

어셈블리어로 프로그램을 작성할 때는 프로그래머는 프로그램이 어떻게 메모리를 이용하는지, 어떤 명령어를 이용하는지를 정확히 표시해야 한다.

물론 고급 언어로 프로그램으로 프로그램할 때가 대개의 경우 보다 안전하고, 편리하다

게다가 최근의 Optimizing compiler들은 웬만한 전문 어셈블리 프로그래머가 짠 프로그램보다 더 훌륭한 어셈블리 프로그램을 생성해 준다.

Q. 그렇다면, 왜 어셈블리어를 배워야 할까?

# 고급언어와 어셈블리어

## 고급언어의 특성

- 대형 프로그램을 개발하기에 편리한 구조체, 문법을 제공
- 이식성이 높음 High Portability
- 비효율적 실행파일이 생성될 가능성이 높음
- 대형 실용 응용프로그램 개발 시에 이용됨

## 어셈블리어의 특성

- 대형 프로그램을 개발하기에 불편함
- 속도가 중요한 응용프로그램 또는 하드웨어를 직접제어할 필요가 있는 경우에 이용
- 임베디드 시스템의 초기 코드 개발시에 이용
- 플랫폼마다 새롭게 작성되어야 함. 따라서 이식성이 매우 낮음
- 그러나, 많은 간접적인 응용이 있음 (?)

# 3장에서는

---

드디어 어셈블리어를 하나 배운다 - IA32

C 언어가 어떻게 기계어로 번역되는지 배운다

어셈블리어 프로그래밍 기술과 어셈블리어를 이해하는  
방법을 배운다

# IA32 프로세서 processors

## PC 시장의 최강자!

### 진화형태의 설계 Evolutionary Design

- 1978년 8086 으로부터 시작 – 기억하는가 16비트 IBM PC
- 점차 새로운 기능을 추가
- 그러나, 예전의 기능들을 그대로 유지 (사용하지 않을지라도. 왜?)

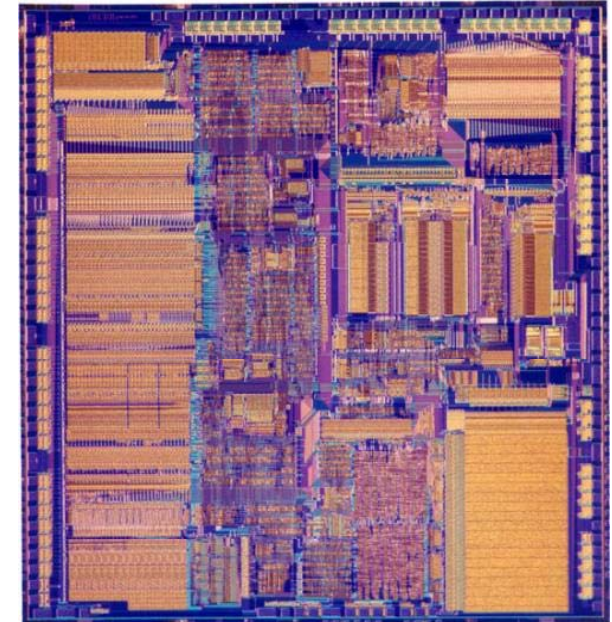
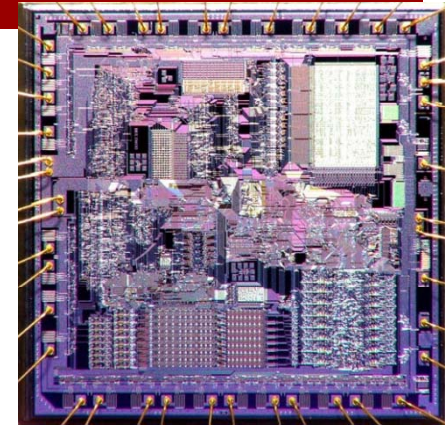
### Complex Instruction Set Computer (CISC)

- 다양한 명령어 형태의 다양한 명령어를 가짐
  - ➡ 과연 다 배울 수 있을까?
- RISC와 비슷한 성능을 내기 어려움
- 그러나, Intel이 해냈다!



# x86 변천사 : 프로그래머의 관점에서

Name	Date	Transistors
8086	1978	29K
<ul style="list-style-type: none"><li>● 16-bit processor. IBM PC &amp; DOS 사용</li><li>● 1MB 주소공간 address space. DOS 는 640K만을 허용 (기억하나?)</li></ul>		
80286	1982	134K
<ul style="list-style-type: none"><li>● 다양한 새로운 주소지정 방식 추가. 그러나 별로 쓸데 없음</li><li>● IBM PC-AT 와 Windows 에 많이 사용됨</li></ul>		
386	1985	275K
<ul style="list-style-type: none"><li>● 32 비트 프로세서. "flat addressing" 기능 추가</li><li>● Unix 도 사용할 수 있음</li><li>● IA32라고 불림</li></ul>		



# x86 변천사 : 프로그래머의 관점에서

## 프로세서의 진화

● 486	1989	1.9M
● Pentium	1993	3.1M
● Pentium/MMX	1997	4.5M
● PentiumPro	1995	6.5M
● Pentium III	1999	8.2M
● Pentium 4	2001	42M
● Core Duo	2006	291M

## 추가된 특징

- 멀티미디어 연산 지원 명령어
  - ➔ 1, 2, 4바이트 데이터의 병렬 처리 연산 가능
- 효율적인 분기 명령어 => 이럴 필요가 있을까?

# 새 제품 군: IA64

**Name          Date   Transistors**

**Itanium        2001   10M**

- 64 비트 아키텍처로 확장
- 완전히 새로운 명령어들을 구현함
- IA32 프로그램들은 여전히 실행가능
- Hewlett-Packard와 공동개발

**Itanium 2    2002   221M**

- 성능 대폭향상

**Itanium 2 Dual-Core   2006   1.7B**

**Itanium 은 아직 시판되지 않는다**

- backward compatibility 가 없다
- 성능이 기대 이하

# x86 변천 : 클론 (clone)

## Advanced Micro Devices (AMD)

- 경과

- AMD 는 Intel의 뒤를 계속 쫓아왔다
- 인텔보다 조금 성능은 낮지만 값은 엄청 싸다

- 최근 소식

- Digital Equipment Corp.로부터 고급 설계인력을 고용
- 이제는 인텔의 가장 강력한 경쟁사

- 자체 64비트 확장 프로세서인 x86-64을 개발

- 인텔의 고성능 서버 시장을 잠식하기 시작

# 인텔의 64비트 딜레마

**인텔은 IA32 로부터 IA64로의 급작스런 변경을 시도함**

- 전혀 다른 새로운 구조임
- IA32 명령을 원시적인 방법으로 실행함
- 실망스러운 성능

**AMD 는 x86구조로 부터 점진적인 64비트 진입을 시도**

- x86-64

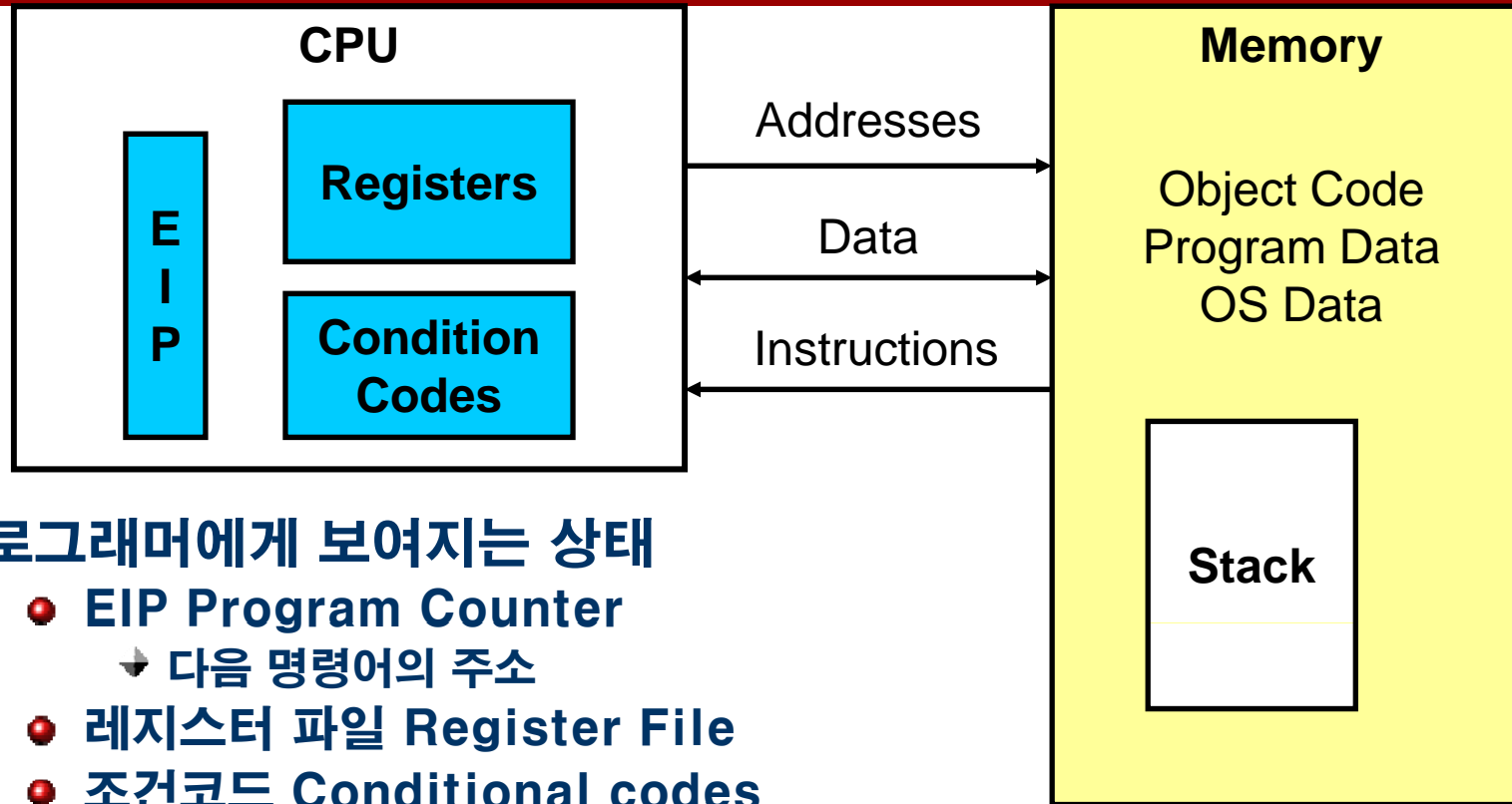
**인텔은 IA64에 집중해야 하는 상황이 됨**

- AMD 프로세서가 우수하다는 것을 인정할 수 없음

**2004: Intel 은 IA32에 EM64T 확장을 개발**

- Extended Memory 64-bit 기술 채택
- 고성능 Pentium 4에 사용될 예정
- x86-64과 거의 동일함

# 어셈블리 프로그래머의 시야



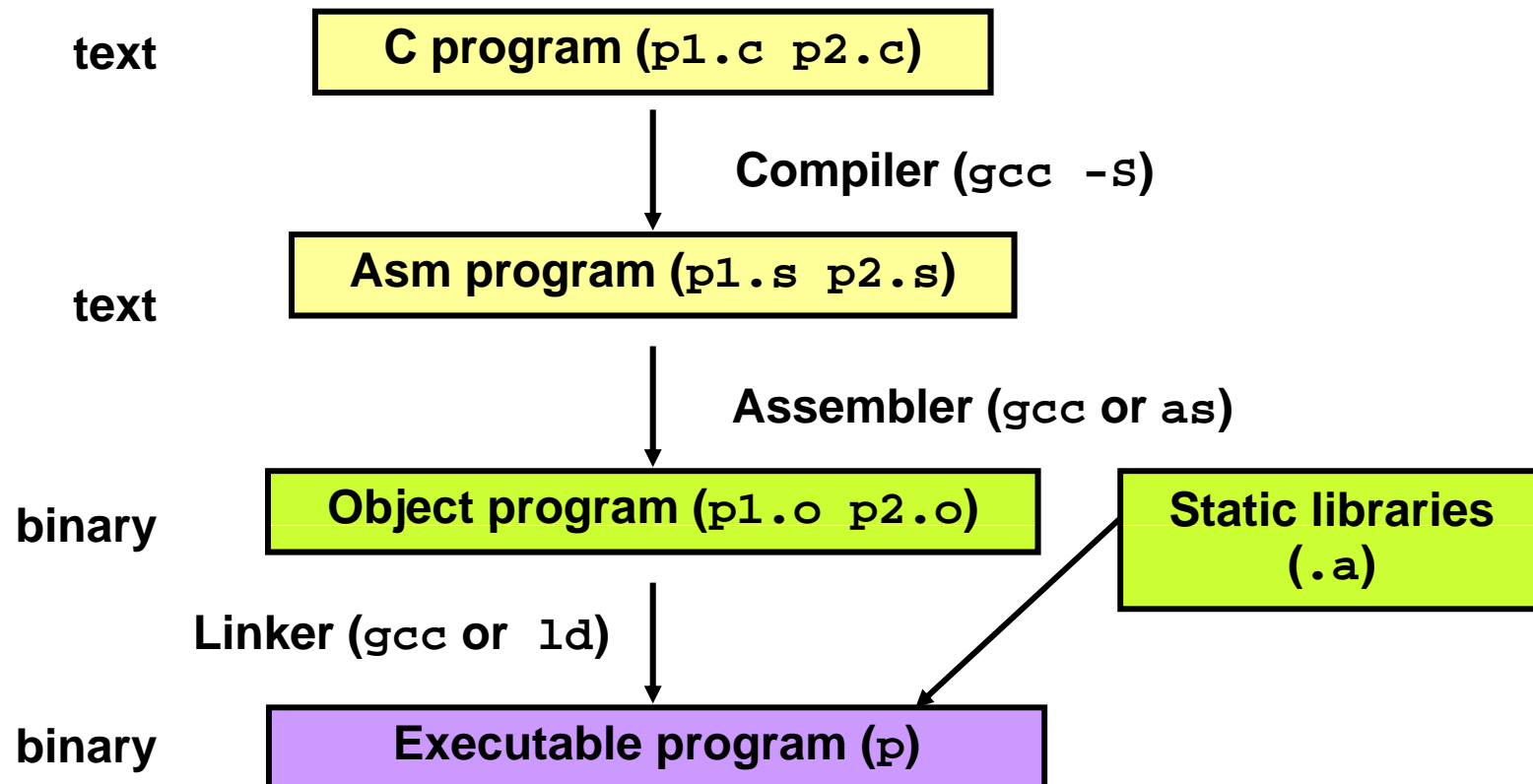
## 프로그래머에게 보여지는 상태

- EIP Program Counter
  - ➔ 다음 명령어의 주소
- 레지스터 파일 Register File
- 조건코드 Conditional codes
  - ➔ 가장 최근의 연산의 결과로 인한 상태정보를 저장
  - ➔ 조건형 분기명령에서 이용됨

- 메모리 Memory
  - ➔ 바이트 주소 가능 데이터 배열
  - ➔ 명령어, 데이터가 저장
  - ➔ 스택이 위치

# C 프로그램의 목적코드로 변환과정

- 프로그램 파일들 `p1.c p2.c`
- 컴파일 명령: `gcc -O2 p1.c p2.c -o p`
  - 최적화 옵션 `optimizations (-O)`
  - 바이너리 데이터를 `p` 에 저장



# C 프로그램을 어셈블리어로 컴파일하기

## C Code

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

## 생성된 어셈블리 프로그램

```
_sum:
    pushl %ebp
    movl %esp,%ebp
    movl 12(%ebp),%eax
    addl 8(%ebp),%eax
    movl %ebp,%esp
    popl %ebp
    ret
```

다음의 명령으로 생성

```
gcc -O -S code.c
```

code.s 파일이 만들어짐



# 어셈블리어의 특징

## 데이터 타입이 단순하다

- "Integer" data of 1, 2, or 4 bytes
  - ➔ 데이터 값 Data values
  - ➔ 주소 Addresses (untyped pointers)
- 실수형 데이터 Floating point data of 4, 8, or 10 bytes
- 배열이나 구조체가 없다 arrays or structures
  - ➔ 메모리에서의 연속적인 바이트들로 표시

## 연산이 기초적이다

- 레지스터나 메모리의 데이터를 이용하여 산술연산을 수행한다
- 레지스터나 메모리간의 데이터를 이동한다
  - ➔ 메모리로부터 레지스터로 데이터를 이동
  - ➔ 레지스터의 데이터를 메모리에 저장
- 제어기능
  - ➔ 무조건형 점프 Unconditional jumps to/from procedures
  - ➔ 조건형 분기 Conditional branches

# 목적코드 Object code

## Code for sum

```
0x401040 <sum>:
    0x55
    0x89      • Total of 13
    0xe5      bytes
    0x8b      • Each
    0x45      instruction 1,
    0x0c      2, or 3 bytes
    0x03      • Starts at
    0x45      address
    0x08      0x401040
    0x89
    0xec
    0x5d
    0xc3
```

## 어셈블러 Assembler

- .s 파일을 .o 로 번역한다
- 각 명령어들을 이진수의 형태로 변경
- 거의 실행파일과 유사
- 다수의 파일의 경우 연결되지 않은 형태

## 링커 Linker

- 파일간의 상호참조를 수행
- 정적라이브러리를 연결해줌 static run-time libraries
  - ➔ E.g., code for malloc, printf
- 동적 링크 *dynamically linked*
  - ➔ 프로그램 실행시 코드가 연결됨

# 목적코드의 디스어셈블링

## Disassembled

```
00401040 <_sum>:
  0:      55                push    %ebp
  1:      89 e5            mov     %esp,%ebp
  3:      8b 45 0c         mov     0xc(%ebp),%eax
  6:      03 45 08         add     0x8(%ebp),%eax
  9:      89 ec            mov     %ebp,%esp
  b:      5d              pop     %ebp
  c:      c3              ret
  d:      8d 76 00        lea     0x0(%esi),%esi
```

## Disassembler

objdump -d p

- 목적코드의 분석에 유용한 도구
- 명령어들의 비트 패턴을 분석
- 개략적인 어셈블리어언어로의 번역 수행
- a.out (실행파일) or .o file 에 적용할 수 있음

# 또 다른 Disassembly

## Object

```
0x401040:
  0x55
  0x89
  0xe5
  0x8b
  0x45
  0x0c
  0x03
  0x45
  0x08
  0x89
  0xec
  0x5d
  0xc3
```

## Disassembled

```
0x401040 <sum>:      push    %ebp
0x401041 <sum+1>:     mov     %esp,%ebp
0x401043 <sum+3>:     mov     0xc(%ebp),%eax
0x401046 <sum+6>:     add     0x8(%ebp),%eax
0x401049 <sum+9>:     mov     %ebp,%esp
0x40104b <sum+11>:    pop     %ebp
0x40104c <sum+12>:    ret
0x40104d <sum+13>:    lea     0x0(%esi),%esi
```

## ■ gdb 디버거의 사용

```
gdb p
```

```
disassemble sum
```

## ● Disassemble procedure

```
x/13b sum
```

● sum 에서 시작하여 13바이트를 표시하라는

명령

# 디스어셈블 할 수 있는 파일은?

```
% objdump -d WINWORD.EXE

WINWORD.EXE:      file format pei-i386

No symbols in "WINWORD.EXE".
Disassembly of section .text:

30001000 <.text>:
30001000:  55                      push    %ebp
30001001:  8b ec                  mov     %esp,%ebp
30001003:  6a ff                  push    $0xffffffff
30001005:  68 90 10 00 30        push    $0x30001090
3000100a:  68 91 dc 4c 30        push    $0x304cdc91
```

- 실행파일이라면 무엇이든 가능
- 디스어셈블러는 바이트들을 읽어 들어서 어셈블리어로 변환해 준다

# 데이터 이동명령

명령어	효과	설명
<code>movl S, D</code>	$D \leftarrow S$	Move double word
<code>movw S, D</code>	$D \leftarrow S$	Move word
<code>movb S, D</code>	$D \leftarrow S$	Move byte
<code>movsbl S, D</code>	$D \leftarrow \text{SignExtend}(S)$	Move sign-extended byte
<code>movzbl S, D</code>	$D \leftarrow \text{ZeroExtend}(S)$	Move zero-extended byte
<code>pushl S</code>	$R[\%esp] \leftarrow R[\%esp] - 4;$ $M[R[\%esp]] \leftarrow S$	Push
<code>popl D</code>	$D \leftarrow M[R[\%esp]];$ $R[\%esp] \leftarrow R[\%esp] + 4$	Pop

# 데이터 이동명령 MOV

## 데이터 이동하기

`movl Source, Dest;`

- Move 4-byte ("long") word
- 자주 사용하는 명령어

## 오퍼랜드 형태 Operand Types

- Immediate: Constant integer data
  - ➔ '\$' 로 시작함
  - ➔ E.g., \$0x400, \$-533
  - ➔ 1, 2, or 4 바이트 가능
- Register: 우측의 8개의 레지스터를 이용
  - ➔ %esp, %ebp 는 특별한 용도로 사용함 ( ? )
- Memory: 4 바이트
  - ➔ 어드레스 모드에 따라 다른 "address modes"

%eax
%edx
%ecx
%ebx
%esi
%edi
%esp
%ebp

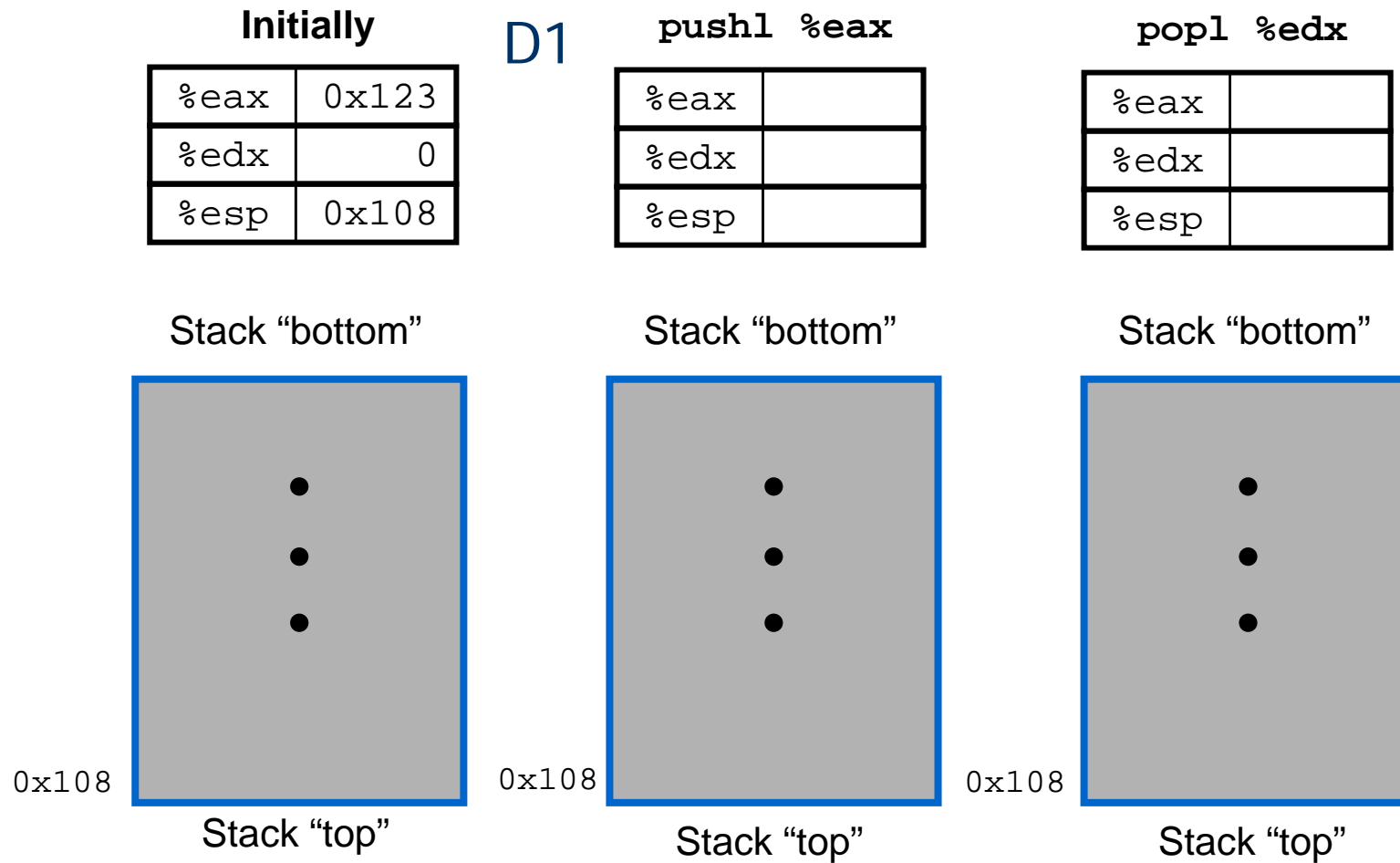
# movl 오퍼랜드 사용

	Source	Dest	Src, Dest	C 언어
movl	<i>Imm</i>	<i>Reg</i>	movl \$0x4,%eax	temp = 0x4;
		<i>Mem</i>	movl \$-147, (%eax)	*p = -147;
	<i>Reg</i>	<i>Reg</i>	movl %eax,%edx	temp2 = temp1;
		<i>Mem</i>	movl %eax, (%edx)	*p = temp;
	<i>Mem</i>	<i>Reg</i>	movl (%eax), %edx	temp = *p;

명령어 한 개로 memory-memory 데이터 이동을 할 수 없다



# 스택 연산 Push & Pop

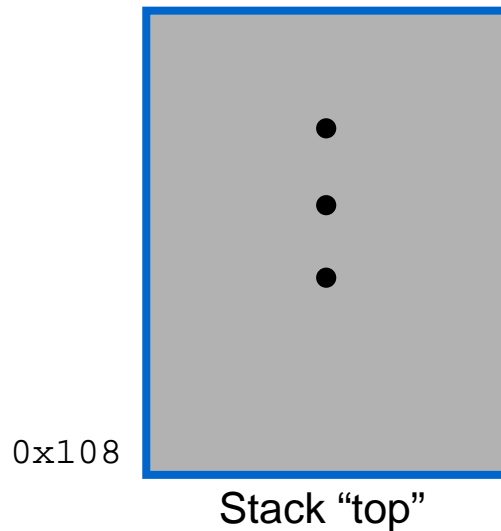


# 스택 연산 Push & Pop

Initially

%eax	0x123
%edx	0
%esp	0x108

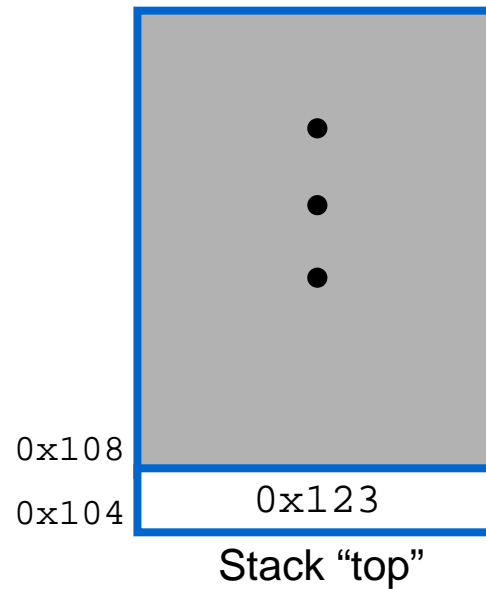
Stack "bottom"



pushl %eax

%eax	0x123
%edx	0
%esp	0x104

Stack "bottom"

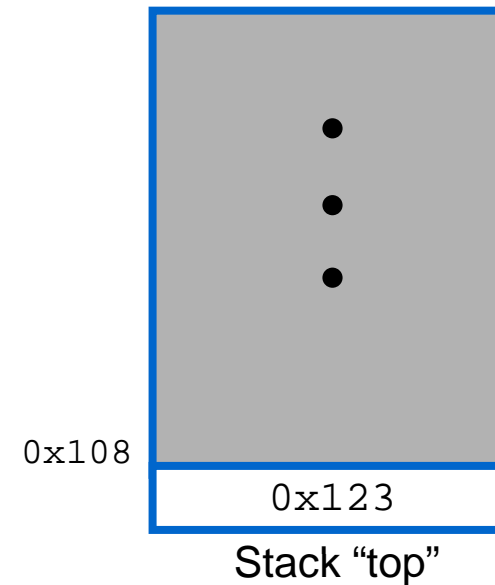


D2

popl %edx

%eax	
%edx	
%esp	

Stack "bottom"

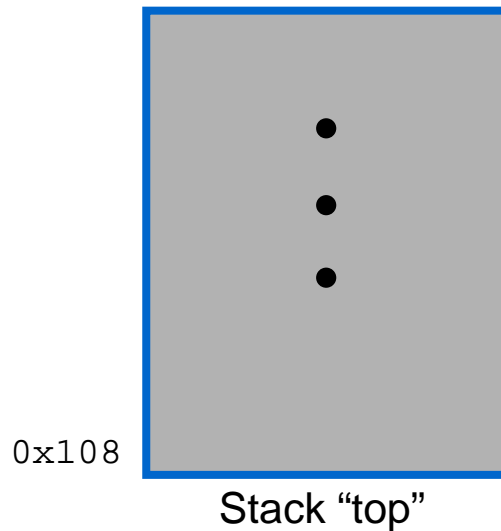


# 스택 연산 Push & Pop

Initially

%eax	0x123
%edx	0
%esp	0x108

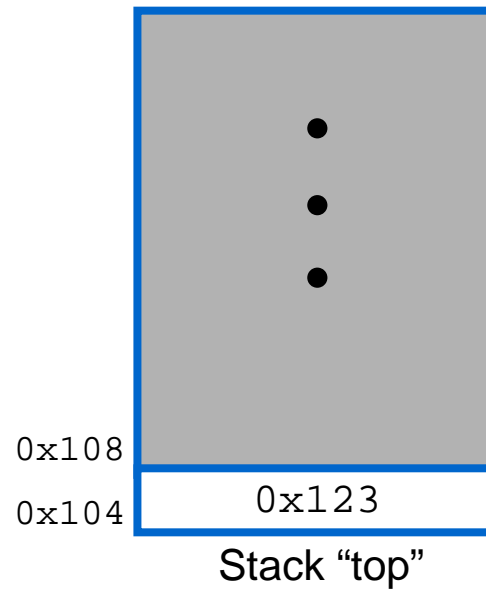
Stack "bottom"



pushl %eax

%eax	0x123
%edx	0
%esp	0x104

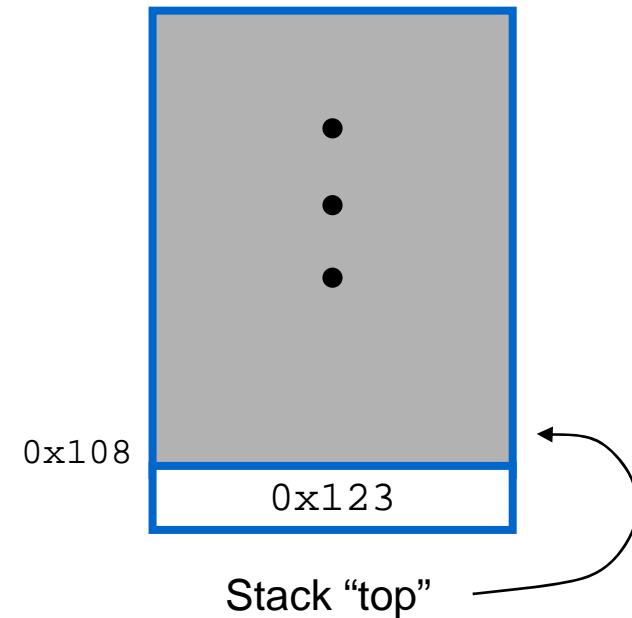
Stack "bottom"



popl %edx

%eax	0x123
%edx	0x123
%esp	0x108

Stack "bottom"



# 단순 어드레싱 모드 용어의 이해

**Normal (R) Mem[Reg[R]]**

- Register R 은 메모리 주소를 의미한다

```
movl (%ecx), %eax
```

**Displacement D(R) Mem[Reg[R]+D]**

- 레지스터 R 메모리 블록의 시작주소를 의미한다
- 상수 변위 D 는 offset을 의미한다

```
movl 8(%ebp), %edx
```

# 단순 어드레싱 모드의 이용

```
void swap(int *xp, int *yp)
{
    int t0 = *xp;
    int t1 = *yp;
    *xp = t1;
    *yp = t0;
}
```

Q1.  $t0 = *xp$  ?

Q2.  $*xp = t1$  ?

D3. main()을 작성해 보시오.

swap:

pushl %ebp	}	Set Up
movl %esp,%ebp		
pushl %ebx		
movl 12(%ebp),%ecx	}	Body
movl 8(%ebp),%edx		
movl (%ecx),%eax		
movl (%edx),%ebx		
movl %eax,(%edx)		
movl %ebx,(%ecx)		
movl -4(%ebp),%ebx	}	Finish
movl %ebp,%esp		
popl %ebp		
ret		

# 단순 어드레싱 모드의 이용

```
void swap(int *xp, int *yp)
{
    int t0 = *xp;
    int t1 = *yp;
    *xp = t1;
    *yp = t0;
}
```

swap:

```
pushl %ebp
movl  %esp,%ebp
pushl %ebx
```

Set  
Up

```
movl 12(%ebp),%ecx
movl 8(%ebp),%edx
movl (%ecx),%eax
movl (%edx),%ebx
movl %eax, (%edx)
movl %ebx, (%ecx)
```

Body

```
movl -4(%ebp),%ebx
movl %ebp,%esp
popl %ebp
ret
```

Finish

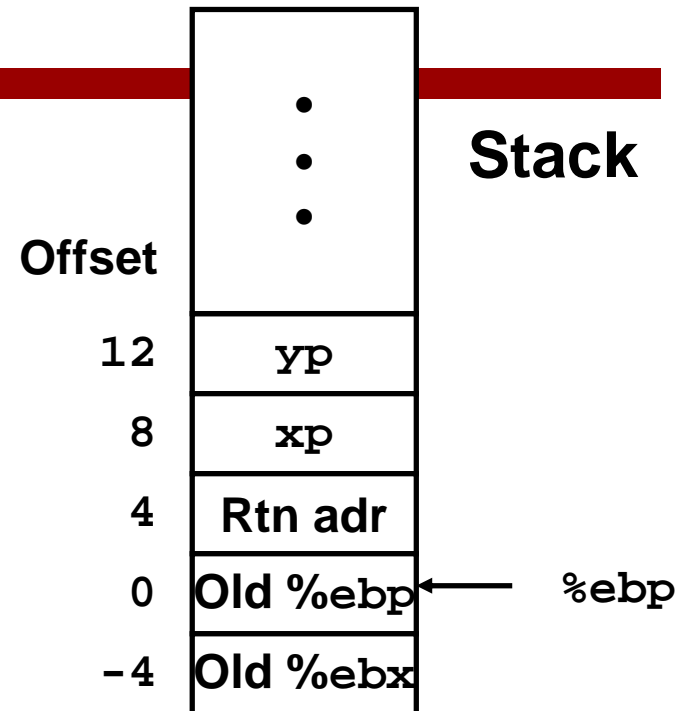
# Swap 함수의 이해

```
void swap(int *xp, int *yp)
{
    int t0 = *xp;
    int t1 = *yp;
    *xp = t1;
    *yp = t0;
}
```

## Register Variable

Register	Variable
%ecx	yp
%edx	xp
%eax	t1
%ebx	t0

```
movl 12(%ebp),%ecx # ecx = yp
movl 8(%ebp),%edx  # edx = xp
movl (%ecx),%eax   # eax = *yp (t1)
movl (%edx),%ebx   # ebx = *xp (t0)
movl %eax, (%edx)  # *xp = eax
movl %ebx, (%ecx)  # *yp = ebx
```



# Swap 함수의 이해

%eax	
%edx	
%ecx	
%ebx	
%esi	
%edi	
%esp	
%ebp	0x104

		123	0x124
		456	0x120
			0x11c
			0x118
			0x114
yp	12	0x120	0x110
xp	8	0x124	0x10c
	4	Rtn adr	0x108
%ebp →	0		0x104
	-4		0x100

```

movl 12(%ebp),%ecx # ecx = yp
movl 8(%ebp),%edx  # edx = xp
movl (%ecx),%eax   # eax = *yp (t1)
movl (%edx),%ebx   # ebx = *xp (t0)
movl %eax, (%edx)  # *xp = eax
movl %ebx, (%ecx)  # *yp = ebx

```



# Swap 함수의 이해

%eax	
%edx	
%ecx	0x120
%ebx	
%esi	
%edi	
%esp	
%ebp	0x104

		123	0x124
		456	0x120
			0x11c
			0x118
			0x114
yp	12	0x120	0x110
xp	8	0x124	0x10c
	4	Rtn adr	0x108
%ebp →	0		0x104
	-4		0x100

```

movl 12(%ebp),%ecx # ecx = yp
movl 8(%ebp),%edx  # edx = xp
movl (%ecx),%eax   # eax = *yp (t1)
movl (%edx),%ebx   # ebx = *xp (t0)
movl %eax, (%edx)  # *xp = eax
movl %ebx, (%ecx)  # *yp = ebx

```

# Swap 함수의 이해

%eax	
%edx	0x124
%ecx	0x120
%ebx	
%esi	
%edi	
%esp	
%ebp	0x104

		123	0x124
		456	0x120
			0x11c
			0x118
			0x114
yp	12	0x120	0x110
xp	8	0x124	0x10c
	4	Rtn adr	0x108
%ebp →	0		0x104
	-4		0x100

```

movl 12(%ebp),%ecx # ecx = yp
movl 8(%ebp),%edx  # edx = xp
movl (%ecx),%eax   # eax = *yp (t1)
movl (%edx),%ebx   # ebx = *xp (t0)
movl %eax, (%edx)  # *xp = eax
movl %ebx, (%ecx)  # *yp = ebx

```

# Swap 함수의 이해

%eax	456
%edx	0x124
%ecx	0x120
%ebx	
%esi	
%edi	
%esp	
%ebp	0x104

		123	0x124
		456	0x120
			0x11c
			0x118
			0x114
yp	12	0x120	0x110
xp	8	0x124	0x10c
	4	Rtn adr	0x108
%ebp	0		0x104
	-4		0x100

```

movl 12(%ebp),%ecx # ecx = yp
movl 8(%ebp),%edx  # edx = xp
movl (%ecx),%eax   # eax = *yp (t1)
movl (%edx),%ebx   # ebx = *xp (t0)
movl %eax, (%edx)  # *xp = eax
movl %ebx, (%ecx)  # *yp = ebx

```

# Swap 함수의 이해

%eax	456
%edx	0x124
%ecx	0x120
%ebx	123
%esi	
%edi	
%esp	
%ebp	0x104

		123	0x124
		456	0x120
			0x11c
			0x118
			0x114
yp	12	0x120	0x110
xp	8	0x124	0x10c
	4	Rtn adr	0x108
%ebp	0		0x104
	-4		0x100

```

movl 12(%ebp),%ecx # ecx = yp
movl 8(%ebp),%edx  # edx = xp
movl (%ecx),%eax   # eax = *yp (t1)
movl (%edx),%ebx   # ebx = *xp (t0)
movl %eax, (%edx)  # *xp = eax
movl %ebx, (%ecx)  # *yp = ebx

```

# Swap 함수의 이해

%eax	456
%edx	0x124
%ecx	0x120
%ebx	123
%esi	
%edi	
%esp	
%ebp	0x104

		456	0x124
		456	0x120
			0x11c
			0x118
			0x114
yp	12	0x120	0x110
xp	8	0x124	0x10c
	4	Rtn adr	0x108
%ebp	0		0x104
	-4		0x100

```

movl 12(%ebp),%ecx # ecx = yp
movl 8(%ebp),%edx  # edx = xp
movl (%ecx),%eax   # eax = *yp (t1)
movl (%edx),%ebx   # ebx = *xp (t0)
movl %eax, (%edx) # *xp = eax
movl %ebx, (%ecx)  # *yp = ebx

```

# Swap 함수의 이해

%eax	456
%edx	0x124
%ecx	0x120
%ebx	123
%esi	
%edi	
%esp	
%ebp	0x104

		456	0x124
		123	0x120
			0x11c
			0x118
			0x114
yp	12	0x120	0x110
xp	8	0x124	0x10c
	4	Rtn adr	0x108
%ebp	0		0x104
	-4		0x100

```

movl 12(%ebp),%ecx # ecx = yp
movl 8(%ebp),%edx  # edx = xp
movl (%ecx),%eax   # eax = *yp (t1)
movl (%edx),%ebx   # ebx = *xp (t0)
movl %eax, (%edx)  # *xp = eax
movl %ebx, (%ecx)  # *yp = ebx

```

# 데이터 이동명령

명령어	효과	설명
<code>movl S, D</code>	$D \leftarrow S$	Move double word
<code>movw S, D</code>	$D \leftarrow S$	Move word
<code>movb S, D</code>	$D \leftarrow S$	Move byte
<code>movsbl S, D</code>	$D \leftarrow \text{SignExtend}(S)$	Move sign-extended byte
<code>movzbl S, D</code>	$D \leftarrow \text{ZeroExtend}(S)$	Move zero-extended byte
<code>pushl S</code>	$R[\%esp] \leftarrow R[\%esp] - 4;$ $M[R[\%esp]] \leftarrow S$	Push
<code>popl D</code>	$D \leftarrow M[R[\%esp]];$ $R[\%esp] \leftarrow R[\%esp] + 4$	Pop

# 데이터 이동명령 MOV

## 데이터 이동하기

`movl Source, Dest;`

- Move 4-byte ("long") word
- 자주 사용하는 명령어

## 오퍼랜드 형태 Operand Types

- Immediate: Constant integer data
  - ➔ '\$' 로 시작함
  - ➔ E.g., \$0x400, \$-533
  - ➔ 1, 2, or 4 바이트 가능
- Register: 우측의 8개의 레지스터를 이용
  - ➔ %esp, %ebp 는 특별한 용도로 사용함 ( ? )
- Memory: 4 바이트
  - ➔ 어드레스 모드에 따라 다른 "address modes"

%eax
%edx
%ecx
%ebx
%esi
%edi
%esp
%ebp



# swap 함수에서

```
void swap(int *xp, int *yp)
{
    int t0 = *xp;
    int t1 = *yp;
    *xp = t1;
    *yp = t0;
}
```

swap:

```
pushl %ebp
movl  %esp,%ebp
pushl %ebx
```

Set  
Up

```
movl 12(%ebp),%ecx
movl 8(%ebp),%edx
movl (%ecx),%eax
movl (%edx),%ebx
movl %eax, (%edx)
movl %ebx, (%ecx)
```

Body

```
movl -4(%ebp),%ebx
movl %ebp,%esp
popl %ebp
ret
```

Finish

# Indexed Addressing Modes

## 가장 일반적인 형태

$D(Rb, Ri, S) \text{ Mem}[Reg[Rb] + S * Reg[Ri] + D]$

- D: 상수값 "변위"
- Rb: Base register: 8 개의 정수 레지스터중의 한 개
- Ri: Index register: `%esp`를 제외한 모든 레지스터
  - ➡ `%ebp` 도 거의 사용하지 않음
- S: Scale: 1, 2, 4, or 8

## Special Cases

(Rb, Ri)

$\text{Mem}[Reg[Rb] + Reg[Ri]]$

D(Rb, Ri)

$\text{Mem}[Reg[Rb] + Reg[Ri] + D]$

(Rb, Ri, S)

$\text{Mem}[Reg[Rb] + S * Reg[Ri]]$

# 주소계산 예제

<code>%edx</code>	<code>0xf000</code>
<code>%ecx</code>	<code>0x100</code>

Expression	Computation	Address
<code>0x8(%edx)</code>	<code>0xf000 + 0x8</code>	<code>0xf008</code>
<code>(%edx,%ecx)</code>	<code>0xf000 + 0x100</code>	<code>0xf100</code>
<code>(%edx,%ecx,4)</code>	<code>0xf000 + 4*0x100</code>	<code>0xf400</code>
<code>0x80(,%edx,2)</code>	<code>2*0xf000 + 0x80</code>	<code>0x1e080</code>

# 주소 계산을 위한 명령어

`leal Src, Dest` ; load effective address

- *Src* 어드레스 모드 수식임
- *Dest* 에 어드레스 모드에 의한 최종 주소값을 기록

## 용도

- 메모리 접근 없이 주소를 계산하는 경우
  - ➡ E.g., translation of `p = &x[i];`
- $x + k * y$  형태의 수식을 계산하게 됨
  - ➡  $k = 1, 2, 4, \text{ or } 8.$

D4. `eax = x, edx = y` 일때, `edx`를 표시하시오

```
leal    9(%eax, %ecx, 2), %edx
```

# 요약

---

우리는 IA32 프로세서의 어셈블리어를 배운다  
디스어셈블러를 이용하면 실행파일로부터 어셈블리를 볼 수 있다  
IA32 mov 데이터 이동명령어를 사용할 수 있다