|  |  |
| --- | --- |
|  |  |

PONTIFÍCIA UNIVERSIDADE CATÓLICA

DO RIO GRANDE DO SUL – PUCRS

FACULDADE DE INFORMÁTICA

**Tutorial Arquitetura Intel 8086**

**Arquitetura de Computadores I**

**PROF.EDSON IFARRAGUIRRE MORENO**

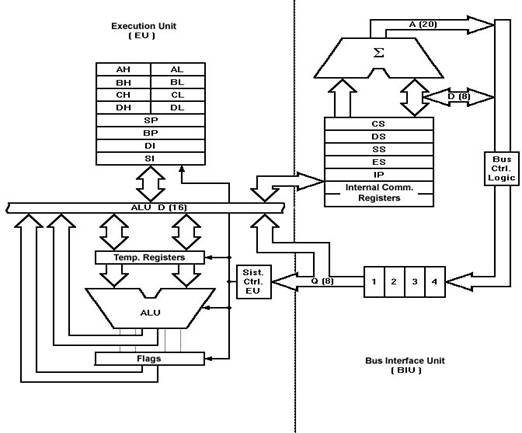
Daniel Centeno Einloft

Porto Alegre, 05 de maio de 2016.

# **Introdução**

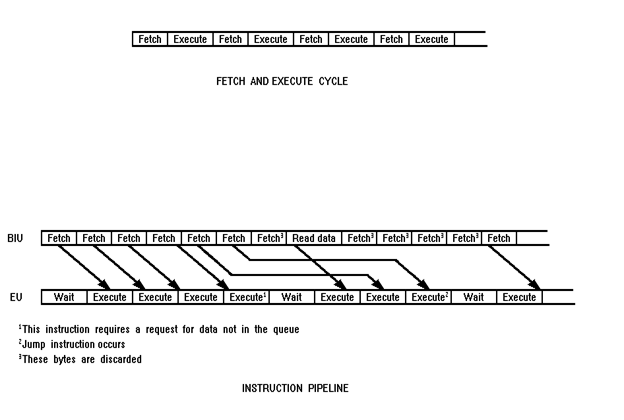
O 8086 é um microprocessador de 16 bits criado pela Intel em 1978. Muito famoso pela compatibilidade reversa, a arquitetura do 8086 é organizada em duas partes: a Unidade de Execução ( *Execution Unit*, EU) e Unidade de Interface de Barramento ( *BUS Interface Unit*, BUI).

A BIU é responsável pelas funções de I/O do processador, possuindo uma variedade de registradores e barramentos dedicados à operações de acesso à memória e troca de dados com periféricos. Esta unidade é encarregada de enviar informações de dados para a outra unidade, a EU, que possui a finalidade de executar as instruções e armazenar os resultados nos registradores de propósito geral. A Figura 1 mostra como é feita esta organização.



**Figura 1**: Arqutietura do 8086, dividida na EU e BIU.

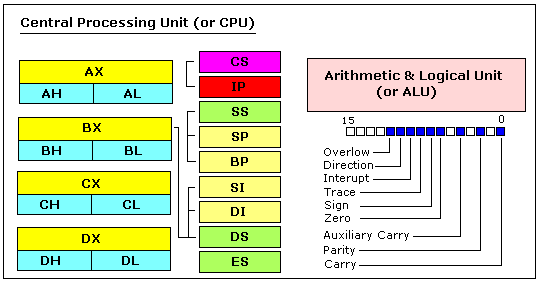
Esta organização garante que a computação não seja influenciada pelo *delay* do acesso à memória. A BIU vai acessando as insturções e colocando no barramento de instruções, em quanto que a EU vai acessado as intruções direto do barramento, com um tempo de acesso muito menor. O fluxo de “*Fetch*” e “*Execute*” só é interrompido quando a) EU precisa acessar uma posição de memória não localizada na pilha de endereços provida pela BIU, b) em casos de saltos e c) na execução de instruções que demoram mais que o previsto para executar, como divisões. A Figura 2 mostra uma sequência de operações das duas unidades.



**Figura 2**: Sequência de Fetch e Execute da BIU e EU.

# **Registradores do 8086**

O 8086 possui uma série de registradores que podem ou não ser acessados pelo programador. A Figura 3 mostra todos os registradores disponíveis nesta arquitetura.



**Figura 3**: Conjunto de registradores do 8086.

Os registradores de próposito geral são:

* **AX**: acumulador base, dividido em AH e AL, ambos de 8 bits.
* **BX**: endereço base, dividido em BH e BL, ambos de 8 bits.
* **CX**: contador base, dividido em CH e CL, ambos de 8 bits.
* **DX**: registrador de dados, dividido em DH e DL, ambos de 8 bits.
* **SI**: Source Index.
* **DI**: Destination Index.
* **BP**: Base Pointer.
* **SP**: Stack Pointer.

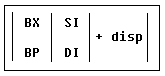
Embora estes registradores possuirem nomes para operações específicas, eles podem ser manipulados pelo programador de acordo com as necessidades. Existem também quatro registradores de Registradores de Segmento:

* **CS**: Aponta para o segmento que possui o programa atual na memória.
* **DS**: Aponta para segmento onde as variáveis estão armazenadas na memória.
* **ES**: Registrador de Segmento extra, que pode ser utilizado como o programador quiser.
* **SS**: Aponta para o segmento que contém a pilha.

Finalmente, exisite mais um tipo de registradores na arquitetura, chamados Registradores de Propósito Especial. Estes registradores possuem propósitos especificos e não são manipulados pelo programador. O registrador IP aponta para a próxima instrução a ser executada, em quanto o Flags Register possui diversas funcionalidades, cada bit para uma função específica. Como a Figura 3 mostra, ele armazena valores como Overflow, Direção, Interrupção, Carry, etc. A forma de manipulação desses registradores vão ser explicadas nos capítulos a seguir.

# **Acesso à Memória**

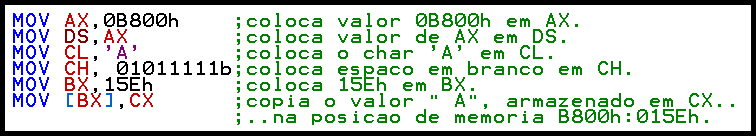
Para acessar a memória, normalmente é usado os registradores BX, SI, DI e BP. É possível utilizar também valores imediatos para acessar a memória, fazendo deslocamento de 8 ou 16 bits (CUIDADO: VALORES IMEDIATOS POSSUEM SINAL). Um fator importante que deve ser notado é a utilização do registrador DS (*Data Segment*), que é utilizado sempre que for acessar uma posição de memória. Outra característica é que os registradores BX (*base address*) e BP (*base pointer*) não podem ser utilizados juntos, da mesma forma que os registradores SI (*source index*) e DI (*destination index*) também não podem. A Figura 4 mostra as possibilidades de combinação de registradores, sendo que não é possível utilizar dois registradores da mesma coluna para acessar memória.



**Figura 4:** Combinações possíveis para acesso à memória.

Por exemplo, se os registradores possuírem os seguintes valores: DS = 100, BX =30 e SI = 70. Se deseja-se acessar a memória na posição [BX + SI] + 25 (deslocamento), a posição de memória física acessada será: 100\*16 + 30 + 70 + 25 =1725. Logo, o acesso à memória é feito pela adição do valor no registrador de segmento, multiplicado por 16 (10h), com os valores de offset. É comum encontrar em tutoriais a representação do acesso à memória da seguinte forma: **SEGMENTO:OFFSET**.

Para acessar a memória, de fato, normalmente é utilizado a instrução **MOV**. Esta instrução serve para mover um valor de um registrador/memória para registrador/memória. Logo, os operandos suportados são: MOV REG,MEM; MOV MEM,REG; MOV REG,REG; MOV MEM,IMEDIATO; MOV REG,IMEDIATO. A única restrição é que os operandos devem possuir o mesmo tamanho. A Figura 5 mostra um exemplo de programa que acessa à memória.



**Figura 5**: Exemplo de código utilizando a instrução MOV.

# **Criação e Manipulação de Variáveis**

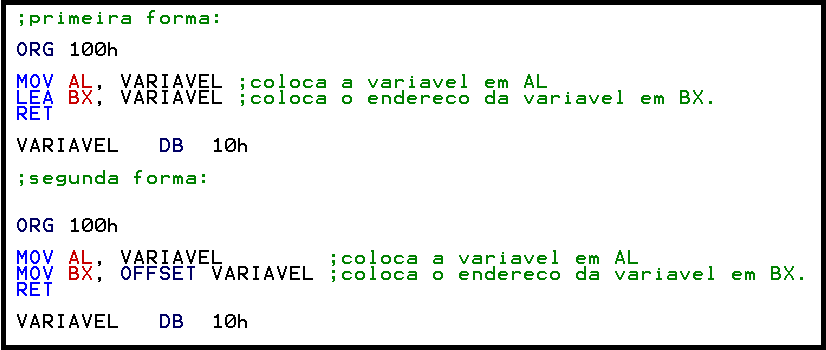
Uma variável é, na prática, uma posição de memória com um *label* (no processo de compilação, o label é substituído pela posição de memória). No assembly do 8086, variáveis podem ser de dois tipos: BYTE ou WORD. A sintáxe de declaração é: nome\_da\_variável **DB/DW** valor\_da\_variável, sendo que DB e DW representam Define Byte e Define Word, respectivamente. O nome da variável pode ser uma sequência de números ou letras (mas deve iniciar com letra) e o valor pode ser qualquer valor decimal, hexadecimal, binário ou não definido (sendo representado por ‘?’). Por exemplo: **cinco DB 5h**.

Da mesma forma que se declara variáveis de um byte, é possível declarar vetores (*arrays*). Para a declaração de um vetor, basta colocar vários valores em sequência ( como “**a DB 48h, 65h, 6Ch, 6Ch, 6Fh, 00h**” ou “ **b DB 'Hello', 0**”). O compilador entende isso como uma sequência de bytes, que podem ser acessados pelo programa da mesma forma que são acessados na linguagem C ( a[2], variável a, posição 2). Por último, é possível também declarar constantes, com a diferetiva **EQU** ao invés de DB ou DW (exemplo: **constante EQU 3**). Vale ressaltar que os valores de constantes não podem ser modificados.

No processo de compilação, o compilador troca os *labels* das variáveis pelos seus respectivos *offsets*, que indicarão aonde os dados estarão localizados na memória. A posição de memória onde os dados começam a ser guardados é indicado pelo registrador DS (*Data Segment Register*).

Mas aonde os dados começam a ser armazenados, de fato? Como o compilador sabe aonde colocar as informações? Para isso, é utilizado a diretiva **ORG 100h** (para saídas de arquivos do tipo .COM). É a partir desta diretiva que o compilador vai calcular a posição correta de cada variável em memória. É importante ressaltar que isto só é valido para arquivos de saída do tipo .COM, onde os dados do programa são armazenados a partir do byte 256 (100h). Para saídas do tipo .EXE, o *offset* inicial é 000h.

Para acessar o endereço de memória desejado, pode ser utilizado a instrução **LEA**, que retorna o endereço da variável. Outra alternativa é o uso da difetiva **OFFSET**, que possui o mesmo funcionamento (mas pode ser utilizado “dentro” de uma instrução). A Figura 6 mostra as duas formas de manipulação de variáveis.



**Figura 6:** Duas formas de acesso às variáveis.

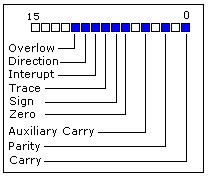
# **Operações Lógicas e Aritméticas**

Existem três tipos de operações lógicas e aritméticas na arquitetura do 8086. O primeiro tipo consiste em operações mais básicas entre dois valores, como soma e subtração (**ADD** e **SUB**, operações aritméticas simples) e e,or,xor (**AND**,**OR**,**XOR**, operações lógicas simples). Os operandos destas instruções podem ser: registrador, memória; memória, registrador; registrador, registrador; memória,imediato;registrador, imediato. A instrução **CMP** (compare), que vai ser muito utilizada para operações de saltos condicionais, também segue este modelo. O resultado da operação é salva sempre no primeiro operando.

O segundo grupo consiste de operações de multiplicação e divisão, definidas pelas instruções **MUL**, **IMUL** (multiplicação com sinal), **DIV**, **IDIV** (divisão com sinal). Estas instruções aceitam apenas um operando (o multiplicador/divisor), podendo ser ou um registrador, ou uma posição de memória. Estas operações multiplicam os valores armazenados em AL (se operando for um byte) ou AX (se operando for uma palavra).

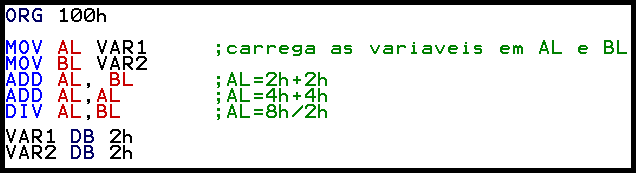
O terceiro grupo consiste em operações lógicas e aritméticas sobre um valor só. Estas operações consistem em incrementar, decrementar e negativar (**INC**, **DEC** e **NEG**, respectivamente, operações aritméticas) e negação lógica (**NOT**). Como as operações do segundo grupo, estas instruções aceitam apenas um operando, que pode ser um registrador ou posição de memória.

Um fator importante destas operações é que elas podem apresentar problemas como *overflow* e *carry*. O 8086 possui um registrador de status (ou *flags*), onde cada bit possui um significado diferente e podem ser modificados com a utilizações destas instruções. A Figura 7 mostra todos as *flags* presentes na presente arquitetura.



**Figura 7:** *Flags* do 8086

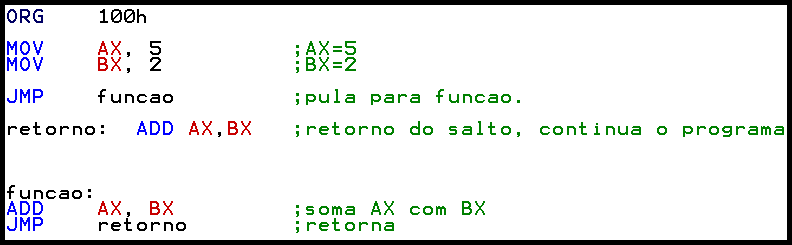
Logo, as instruções do primeiro grupo e a instrução **NEG** podem afetar as flags de *Overflow*, *Carry*, Zero, Sinal, Paridade e Auxiliar (para *overflow* sem sinal). As instruções DEC e INC podem afetar as flags de Zero, Sinal, *Overflow*, Paridade e Auxiliar. Por último, as multiplicações afetam os registradores *Carry* e *Overflow*. A Figura 8 mostra um exemplo de código que utiliza algumas destas instruções.



**Figura 8:** Exemplo de algumas operações lógicas

# **Saltos Condicionais e Incondicionais**

Em programação, realizar saltos condicionais e incondicionais são essenciais para realização de várias operações com poucas linhas de código. Existem dois tipos de saltos: Condicionais, que dependem dos valores armazenados em variáveis, e Incondicionais, que não dependem de nenhum valor. Para saltos incondicionais, a instrução básica é a **JMP**, que funciona a partir de *labels* espalhados pelo código, que apontam para uma posição específica do código. *Labels* podem ser declarados adicionando dois pontos depois do nome desejado. A Figura 9 mostra um exemplo de código onde um salto incondicional é utilizado.

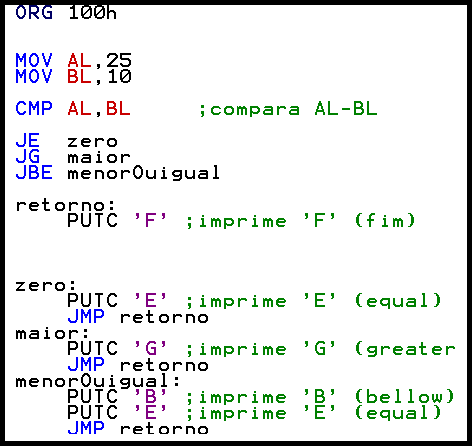


**Figura 9:** Exemplo da utilização de salto incondicional.

Já os saltos condicionais são ativos quando uma certa condição estiver ativa. Existem um grande número de instruções que realizam saltos condicionais, mas como este tutorial visa o entendimento do assembly para aplicação na arquitetura de VHDL do processadoro 8086, vão ser estudadas as seguintes operações:

* **JE**: jump if equal
* **JBE**: jump if bellow or equal
* **JG**: jump if greater
* **JNE**: jump if not equal

Estas operações utilizam a instrução **CMP** (*compare*) que faz exatamente a mesma coisa que a instrução **SUB**,porém não mantém o dado armazenado em registradores, mas só nas *flags*. Por exemplo, se a instrução CMP for utilizado com dois valores iguais (7, por exemplo), a *flag* de zero vai ser setada para 1. Logo, a instrução **JE label** vai saltar para a label desejada. Porém, as instruções de saltos condicionais possuem uma grande limitação: só podem saltar para cima 127 bytes e 128 bytes para baixo, devido à limitações do tamanho das instruções. A Figura 10 mostra um exemplo de salto condicional.



**Figura 10**: Exemplo de utilização de saltos condicionais.