



情報科学演習 プロセッサ演習 ~第4週~

情報科学科 コンピュータシステム研究室





プログラミング言語

- 機械語(machine lang.)
 - →2進数の言語、直接理解するのは困難
- アセンブリ言語(assembly lang.)
 - →記号形式の言語、1つの命令が1行の記号と対応
- 高水準プログラミング言語(high-level programming Lang.)
 - →英語と代数式による言語、プログラマは理解しやすい

機械語 00000010 00110010 01000000 00100000 (MIPS) アセンブラ (assembler)

アセンブリ言語 (MIPS)

add t0, s1, s2



高水準プログラミング言語

$$t0 = s1 + s2;$$





GCC-MIPSコンパイラの使い方

- インストール
 - Ubuntu: \[\sudo apt install gcc-mips-linux-gnu \]
 - Windows: 以下のいずれかの環境でUbuntuを起動
 - WSL (Windows Subsystem for Linux)
 - 仮想マシン (Virtural PC, Virtual Box, Vmwareなど)

■実行

- mips-linux-gnu-gcc -S file.c
 - -fverbose-asm を追加: Cソースの記述も表示
 - -O1 または -O2 を追加: コードを最適化







- ■MARSの起動方法
 - 端末上で「java jar Mars4 5.jar」を入力

- ■Javaがインストールされていない場合
 - Ubuntu: 「sudo apt install default-jdk」を入力
 - Windows: https://www.microsoft.com/openjdk
 - 上記URLからダウンロードしてインストール
 - その後にMARSを起動



例:C言語



clear_array.c

```
void clear_array(int* x, int n)
{
   int i, j, tmp;
   i = 0;
   do{
      x[i] = 0;
      i++;
   } while(i <= n);
   return;
}</pre>
```

```
int main(void)
{
  int array[11] ={5,8,...,4,6};
  int i;

  show_array(array, 10);
  clear_array(array, $\frac{\pi}{2}$, 10);
  show_array(array, 10);

  return 0;
}
```

ソートのプログラムは **関数で記述**する

main関数から呼び出す



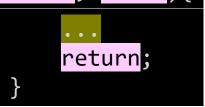
例:アセンブリ言語

mips-linux-gnu-gcc -S -O1 clear_array.c 遅延スロットあり

clear array.s

```
clear_array:
  .frame $sp,0,$31
  .mask 0x00000000,0
  .fmask 0x00000000,0
  .set noreorder
  .set nomacro
         $2,$0 # i=0;
  move
               # do{
$L2:
         \$0,0(\$4) # \times[i]=0;
  SW
         $2,$2,1 # i++;
  addiu
         $3,<mark>$5</mark>,$2 # (n<i?)
  slt
      $3,$0,$L2 # }while(i<=n);
  beq
         $4,$4,4 # n++; (delay)
  addiu
          $31
  jr
                # return;
  nop
```

<pre>int* x, int n){</pre>	ar_array(void clea
	Number	Name
return; }	0	\$zero
	1	\$at
引数	2-3	\$v0-\$v1
\$4 = \$a0	4-7	\$a0-\$a3
配列先頭番地	8-15	\$t0-\$t7
\$5 = \$a1	16-23	\$s0-\$s7
配列末尾番号	24-25	\$t8-\$t9
	26-27	\$k0-\$k1
戻りアドレス	28	\$gp
\$31 = \$ra	29	\$sp
呼出し元位置	30	\$fp
	31	\$ra



\$4 = \$a0配列先頭番地

戻りアドレス

\$31 = \$ra呼出し元位置

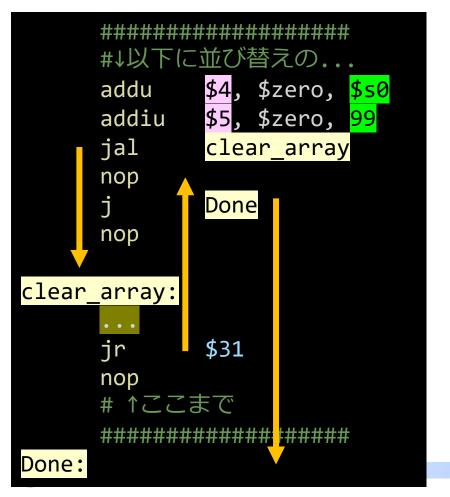


例:アセンブリ言語



該当部分をコピー&ペースト 引数を渡して関数呼び出し

clear_array.asm



void clea	ar_array(<pre>int* x, int n){</pre>
Name	Number	
\$zero	0	return; }
\$at	1	,
\$v0-\$v1	2-3	引数
\$a0-\$a3	4-7	\$4 = \$a0
\$t0-\$t7	8-15	配列先頭番地
\$s0-\$s7	16-23	\$5 = \$a1
\$t8-\$t9	24-25	配列末尾番号
\$k0-\$k1	26-27	
\$gp	28	戻りアドレス
\$sp	29	\$31 = \$ra
\$fp	30	呼出し元位置
\$ra	31	



手続きのコールとリターン

```
int proc(int g, int h, int i, int j)
int main(void)
 int f, g, h, i, j;
                         int f;
                         f = (g + h) - (i + j);
 f = proc(g, h, i, j);
                         return f;
 return 0;
 main: ...
       addi a0,s0,0
                          proc: add $t0, $a0, $a1
       addi a1,s1,0
                                add $t1, $a2, $a3
        addi a2,s2,0
                                sub $s0, $t0, $t1
       addi a3,s3,0
                                add $v0, $s0, $zero
       jal proc
                                jr $ra
       addi s4, v0, 0
```



スタックへの退避と復元

proc:

proc:

```
add $t0, $a0, $a1
add $t1, $a2, $a3
sub <mark>$s0</mark>, $t0, $t1
add $v0, $s0, $zero
jr $ra
```

```
addi $sp, $sp, -4
sw $s0, 0($sp)
add $t0, $a0, $a1
add $t1, $a2, $a3
sub $s0, $t0, $t1
add $v0, $s0, $zero
lw $s0, 0($sp)
addi $sp, $sp, 4
jr $ra
```



```
CSL
Computer Systems Laboratory
```

再帰とスタック

```
fact(0)
int fact(int n)
                                                 $ra(main)
      if (n < 1) return 1;
                  return n * fact(n-1);
      else
                                                $50
                                                 fact(3)
  fact:
                        # else
    addi $sp,$sp,-8
                        L1: add $s0,$zero,$a0
    sw $ra,4($sp)
                            addi $a0,$a0,-1
                                                 $ra(main)
    sw $s0,0($sp)
                                fact
                            jal
                                                 $s0(main)
  # if(n < 1)
                            mul $v0,$s0,$v0
    slti $t0,$a0,1
                                                 $ra(fact)
         $t0,$zero,L1
                                $s0,0($sp)
                            lw
                                                 $s0=3
                                 $ra,4($sp)
  # then
                            lw
                                                 $ra(fact)
                            addi $sp,$sp,8
    addi $v0,$zero,1
    addi $sp,$sp,8
                                                 $s0=2
    jr
        $ra
                            jr
                                 $ra
                                                 $ra(fact)
                                                 $s0=1
```



注意事項

以下の記述はそのままでも ほとんど問題なし

.frame \$sp,0,\$31

.mask 0x00000000,0

.fmask 0x00000000,0

.set noreorder

.set nomacro

エラーが出る記述は削除 (上記をすべて削除してもOK)

Verilog版MIPSの

メモリの終端:0x10017ffc

li \$sp,0x10017ffc

スタックポインタを初期化

Verilog版MIPSで未定義の 命令が出力される場合

 $PC = LABEL \text{ if } \$9 \le 0$

blez \$9, \$L1



定義済み命令で置き換え

slt \$8, \$0, \$9 beq \$8, \$0, \$L1

ν, τ

PC = LABEL

b \$L1



定義済み命令で置き換え

j \$L1

Marsでアセンブル後に 定義済み命令に置換される 疑似命令は問題なし



第4週の課題

- clear_array.c: 配列初期化のCプログラム
 - Marsで動作確認
 - 100個の配列が0に初期化されているか?
 - iverilogとFPGAで動作確認
 - Marsと同じ結果になるか?実行クロック数は?
- ???_sort.c: ソートのCプログラム
 - gcc でCプログラムの動作確認
 - シミュレーションと実装による動作確認
 - 最適化オプション -O1 と -O2 で結果の違いは?
 - 実行クロック数は?



クイックソート (ピボットで分類)

ピボットより 大きいデータ:左へ

小さいデータ:右へ

4	2	0	7	3	1	6	5	8	9
4	9	0	7	3	1	6	5	8	2
4	9	8	7	3	1	6	5	0	2
4	9	8	7	5	1	6	3	0	2
4	9	8	7	5	6	1	3	0	2
6	9	8	7	5	4	1	3	0	2
6	9	8	7	5		1	3	0	2
7	9	8	6	5		1	3	2	0
7	9	8				2	3	1	0
8	9	7				2	3		
8	9					3	2		



算術演算命令

ロード/ストア命令

形式	命令	ор	rs	rt	rd	shamt	funct
	フィールド長	6	5	5	5	5	6
	add	0	入力1	入力2	出力	0	32
R	addu	0	入力1	入力2	出力	0	33
	sub	0	入力1	入力2	出力	0	34
	subu	0	入力1	入力2	出力	0	35
	addi	8	入力	出力	即化	直(符号付	(충)
	addiu	9	入力	出力	即化	直(符号な	(し)
I	lw	35	入力	出力		アドレス	•
	SW	43	入力	出力		アドレス	
	フィールド長	6	5	5		16	
形式	命令	ор	rs	rt	addr	ess/imm	ediate



論理演算命令

形式	命令	ор	rs	rt	rd	shamt	funct
	フィールド長	6	5	5	5	5	6
	and	0	入力1	入力2	出力	0	36
R	or	0	入力1	入力2	出力	0	37
	xor	0	入力1	入力2	出力	0	38
	nor	0	入力1	入力2	出力	0	39
	andi	12	入力	出力	即位	直(符号な	(し)
	ori	13	入力	出力	即化	直(符号な	(し)
I	xori	14	入力	出力	即位	直(符号な	(し)
	lui	15	0	出力	即位	直(符号な	(し)
	フィールド長	6	5	5		16	
形式	命令	ор	rs	rt	addr	ess/imm	ediate





シフト演算命令 比較演算命令

形式	命令	ор	rs	rt	rd	shamt	funct
	フィールド長	6	5	5	5	5	6
D	sll	0	0	入力	出力	シフト量	0
R	srl	0	0	入力	出力	シフト量	2
	sra	0	0	入力	出力	シフト量	3

形式	命令	op	rs	rt	rd	shamt	funct
	フィールド長	6	5	5	5	5	6
R	slt	0	入力1	入力2	出力	0	42
	sltu	0	入力1	入力2	出力	0	43
	slti	10	入力	出力	即化	直(符号付	(き
I	sltiu	11	入力	出力	即化	直(符号な	:し)
	フィールド長	6	5	5		16	
形式	命令	ор	rs	rt	addr	ess/imm	ediate



条件分岐/ジャンプ命令 コール/リターン命令

形式	命令	op	rs	rt	address/immediate
	フィールド長	6	5	5	16
I	beq	4	入力1	入力2	分岐先
	bne	5	入力1	入力2	分岐先
	j	2			ジャンプ先
J	jal	3		3	ジャンプ先
	フィールド長	6	26		
形式	命令	ор	target address		

形式	命令	ор	rs	rt	rd	shamt	funct
D	フィールド長	6	5	5	5	5	6
R	jr	0	入力	0	0	0	8
J	jal	3			ジヤ	ンプ先	
J	フィールド長	6	26				
形式	命令	ор	target address				



命令一覧(形式別)

形式	命令	ор	rs	rt	rd	shamt	funct
	フィールド長	6	5	5	5	5	6
	sll	0	0	入力	出力	シフト量	0
	srl	0	0	入力	出力	シフト量	2
	sra	0	0	入力	出力	シフト量	3
	jr	0	入力	0	0	0	8
	add	0	入力1	入力2	出力	0	32
	addu	0	入力1	入力2	出力	0	33
R	sub	0	入力1	入力2	出力	0	34
	subu	0	入力1	入力2	出力	0	35
	and	0	入力1	入力2	出力	0	36
	or	0	入力1	入力2	出力	0	37
	xor	0	入力1	入力2	出力	0	38
	nor	0	入力1	入力2	出力	0	39
	slt	0	入力1	入力2	出力	0	42
	sltu	0	入力1	入力2	出力	0	43



形式	命令	ор	rs	rt	address/immediate	
	フィールド長	6	5	5	16	
	beq	4	入力1	入力2	分岐先	
	bne	5	入力1	入力2	分岐先	
	addi	8	入力	出力	即値(符号付き)	
	addiu	9	入力	出力	即値(符号なし)	
	slti	10	入力	出力	即値(符号付き)	
I	sltiu	11	入力	出力	即値(符号なし)	
	andi	12	入力	出力	即値(符号なし)	
	ori	13	入力	出力	即値(符号なし)	
	xori	14	入力	出力	即値(符号なし)	
	lui	15	0	出力	即値(符号なし)	
	lw	35	入力	出力	アドレス	
	SW	43	入力	出力	アドレス	
形式	命令	ор	target address			
	フィールド長	6	26			
J	j	2		3	ジャンプ先	
	jal	3		3	ジャンプ先	

