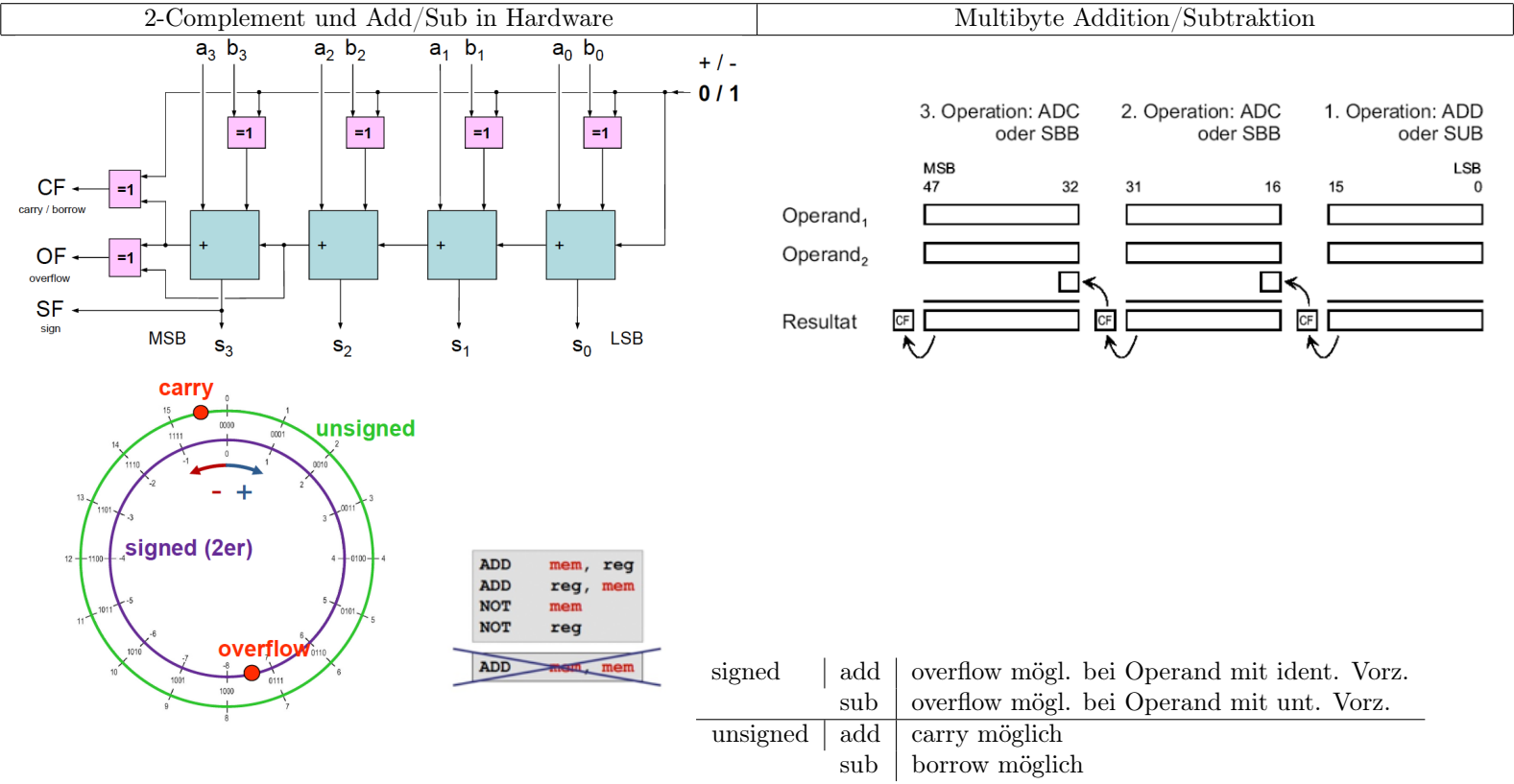
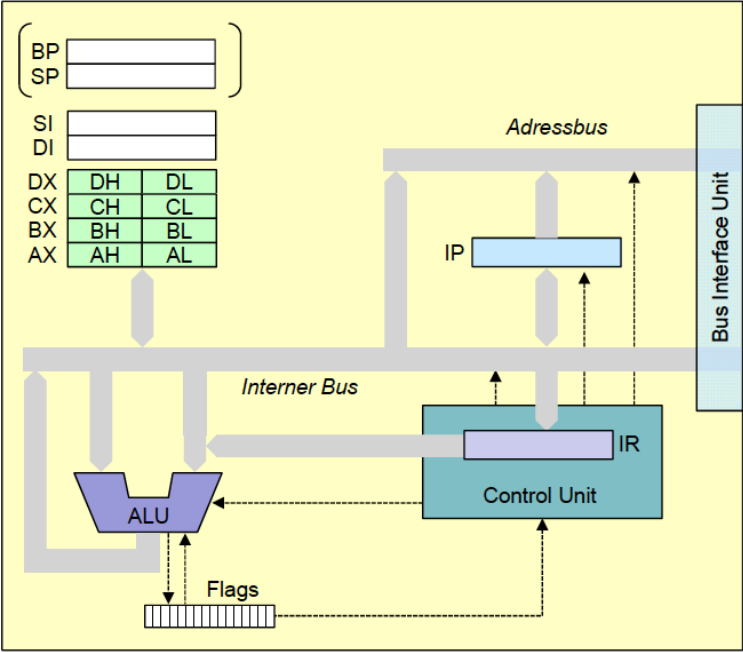


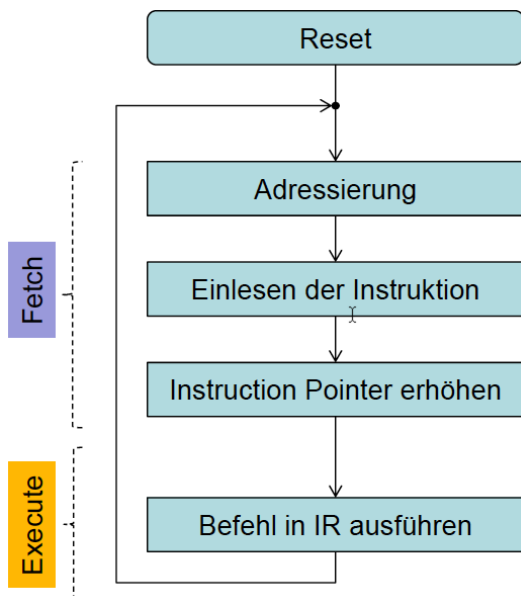
Addition und Subtraktion



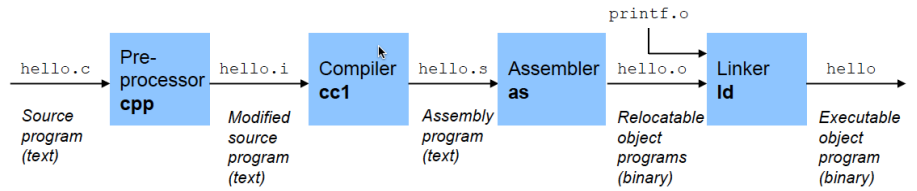
Architektur



- Instruction Pointer (IP)
- Auf anderen Prozessoren oft Program Counter genannt
  - 16-Bit Register: 0x0000 bis 0xFFFF, 64 KByte adressierbar
  - Nach RESET, IP = 0x0000
  - Zeigt auf Adresse der nächste Instruction Fetch stattfindet
- Instruction Register (IR)
- Register, das den Opcode enthält, der im Moment ausgef. wird
  - Teil der Control Unit, die den Instruktionsablauf steuert
- Bus Interface
- Schnittstelle zum externen System-Bus
  - Umsetzung des internen Busses auf den externen Bus
- Von-Neumann-Architektur
- Instruktionen und Daten im gleichen Register
  - Recheneinheit für logarithmische und logische Operationen
  - Steuereinheit für Interpretation und Ausführung



Reset: Grundzustand herstellen: Instruction Pointer auf 0000h setzen  
 Addr: Adresse in Instruction Pointer (IP) über den Adressbus auswählen  
 Einl: Inhalt der ausgewählten Speicheradresse in Instr.reg. (IR) kopieren  
 IP: IP erhöhen ( $IP = IP + 2$ )  
 Exe: Der im Instruktionsregister IR stehende Befehl wird ausgeführt



15	0
DI	Destination Index <sup>1</sup>
SI	Source Index <sup>1</sup>
BP	(Basepointer)
SP	(Stackpointer)

**Hauptsächliche Verwendung**  
 1. Prio. - Adressierung  
 2. Prio. - temporäre Speicherung  
 - Rechenregister

15	7	0
AX	AH AL	Accumulator
BX	BH BL	Base
CX	CH CL	Count
DX	DH DL	Data

**Hauptsächliche Verwendung**  
 1. Prio. - Rechenregister **AX**  
 - temporäre Speicherung  
 2. Prio. - Adressierung (BX)  
 - Zählen (CX)

## Daten

```

Tabelle DW 4 DUP (?) ; Array Definition
MOV BX, Index ; get Index
SHL BX, 1 ; Groesse: 2 Byte
; shift left = * 2
MOV AX, [BX + OFFSET Tabelle] ; Daten lesen 1)
MOV Res, AX ; Resultat speichern
  
```

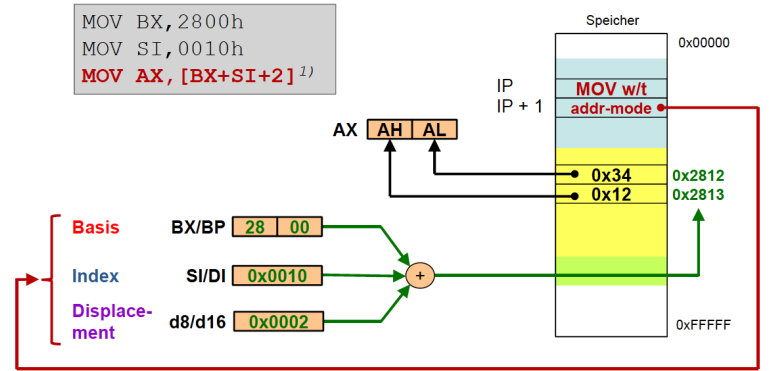
Beispiele:

```

MOV AX, Zahl ;direkt
MOV DX, [BX] ;indirekt mit basis
MOV AL, [BX+4] ;indirekt mit basis und displ.
MOV AX, [BP-6] ;indirekt mit basis und displ.
MOV CX, [BX+SI] ;indirekt mit basis und index
MOV CH, [BX+DI-2] ;indirekt mit basis, index und displ.
  
```

```

.CODE
;
; index = 17;
1 mov word ptr _index, 17
;
; charArray[index] = 0;
2 mov bx, word ptr _index
3 mov byte ptr _charArray[bx], 0
;
.DATA
_charArray db 20 dup (?)
_index dw ?
  
```



## Befehle

Unäre Instruktionen	Binäre Instruktionen	Implizite Instruktion
INC, DEC, NEG(2comp), NOT(bitweise), CBW, CWD	ADD, ADC, SUB, SBB, MUL, IMUL, DIV, IDIV	PUSHA

Adressierung

Register	AX
Immediate	1234h
Direkt	[1234h]
Register-Indirekt	[BX] oder [BX+SI+12h] oder 12h[BX+SI]
Implizit	PUSH AX

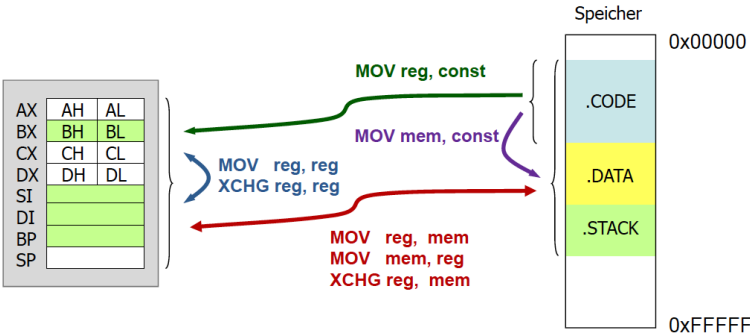
I/O	nur über AX und DX
-----	--------------------

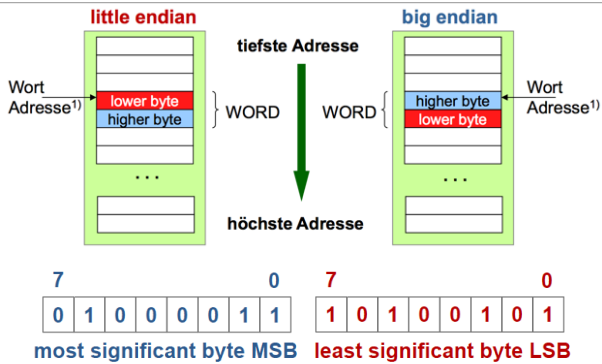
Speicher-Adressraum	20Bit (1MByte)
I/O-Adressraum	16Bit (64KByte)

Adressbildung:	Segmentregister << 4 + Offset = Phys. Adresse
----------------	---



nur wenn der CODE im RAM liegt. Liegt er im ROM, so befindet er sich zu Unterst (unterhalb des Stack) am 'Ende' des Speichers.



little endian (x86)		big endian	
Adresse	Daten	Adresse	Daten
0x00200	0xA5	0x00200	0x43
0x00201	0x43	0x00201	0xA5
Speicher		Speicher	

Flags & Signextention

Flags	Sign-Extention
Signed (2comp): OF, Unsigned: CF auxiliary flag: nibble-overflow	CBW (Byte to Word), CWD (Word to Doubleword)

Jump

JMP reg

→ absoluter, Register indirekter Sprung

Line	Address	Code	Assembler Code
20	0011	BB 0018	MOV BX, OFFSET jmpaddr
21	0014	FF E3	JMP BX
22	0016	90	NOP
23	0017	90	NOP
24	0018	E4 04	jmpaddr: IN AL, [0004h]
25	001A	90	NOP

jmpaddr

→

BX

BX

→

IP

JMP Speicheroperand

→ absoluter Speicher-indirekter Sprung

Line	Address	Code	Assembler Code
28	001C	0029r	casetable DW OFFSET case0
29	001E	002Dc	DW OFFSET case1
30	0020	0031r	DW OFFSET case2
31			
32			;BX contains index 0,1 or 2
33	0022	D1 E3	SHL BX,1 ;index * 2
34	0024	2E: FF A7001Cr	JMP casetable[BX]
35	0029	B0 00	case0: MOV AL,0
36	002B	EB 06	JMP endcase
37	002D	B0 64	case1: MOV AL,100
38	002F	EB 02	JMP endcase
39	0031	B0 C8	case2: MOV AL,200
40	0033	EB FE	endcase:

JMP label

→ direkter, relativer Sprung

Line	Address	Code	Assembler Code
13	0005	E4 04	back: IN AL, [0004h]
14	0007	E6 06	OUT [0006h], AL
15	0009	EB 02	JMP forward
16	000B	24 56	AND AL, 56h
17	000D	E6 08	forward: OUT [0008h], AL
18	000F	EB F4	JMP back
19	0011	....	

• Forward

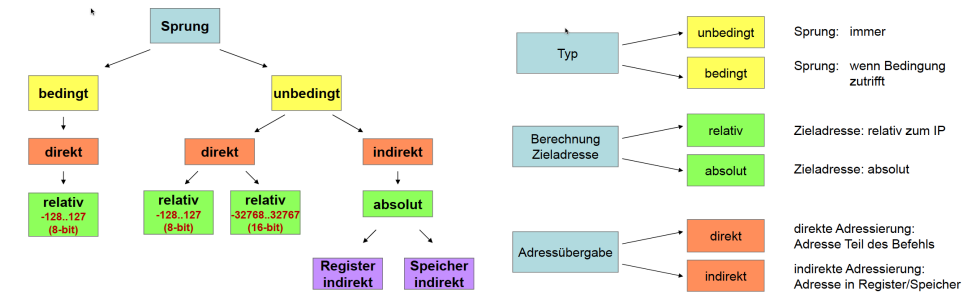
IP = 000Bh + 0002h = 000Dh

• Back

IP = 0011h + FFF4h = 0005h

IP

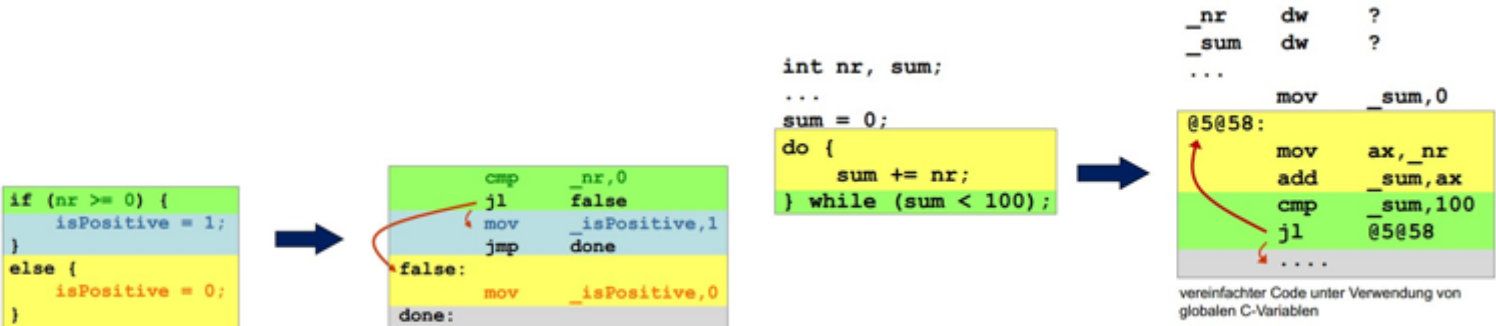
displacement



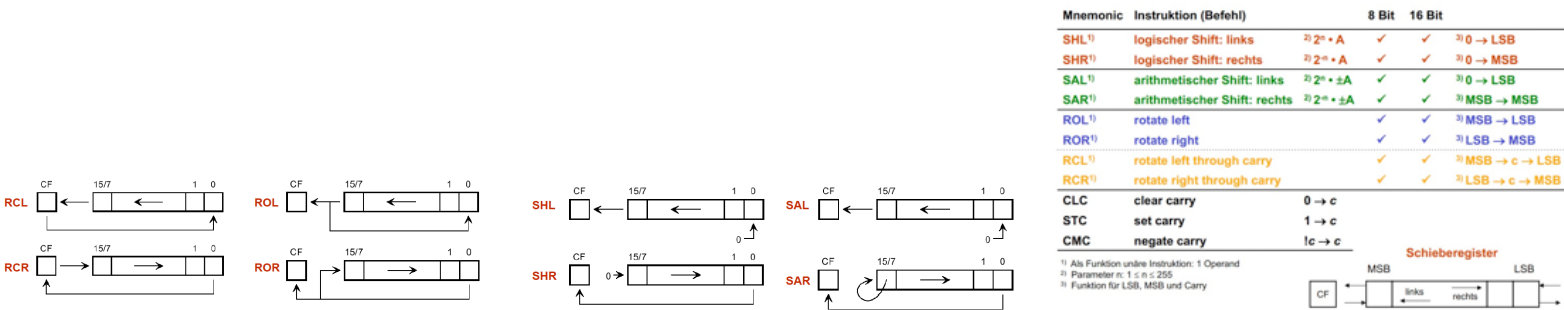
Sprungbefehle:	
unbedingt, relativ, direkt	JMP IP = [ IP - 128; IP + 128 ] oder IP = [ IP - 32'768; IP + 32'767 ]
unbedingt, absolut, indirekt	JMP IP = [ 0; 65'535 ] → reg oder mem
bedingt, relativ, direkt	Jxx IP = [ IP - 128; IP + 128 ]

Vergleichsinstruktionen:		Signed	Unsigned	Flagabhängig
CMP	SUB ohne Resultat, aber Flags werden gesetzt	greater	above	J<flag1Letter>
TEST	AND ohne Resultat, aber Flags werden gesetzt	less	below	JN<f1L>

## Kontrollstrukturen



## Shift Rotate



Bits auf 0 setzen:	AND AL, 1111 1110b (letztes Bit 0 setzen)
Bits auf 1 setzen:	OR AL, 0000 0001 (letztes Bit 1 setzen)
Invertieren:	XOR AX, AX

## Multiplikation und Division

Multiplikation mit mehreren Registern	Division mit mehreren Registern	MUL bei nicht Signed - IMUL bei Signed
<p>AX * Operand<sub>Word</sub> = DX AX</p> <p>AL * Operand<sub>Byte</sub> = AX</p>	<p>DX AX / Operand<sub>Word</sub> = AX Rest: DX</p> <p>AX / Operand<sub>Byte</sub> = AL Rest: AH</p>	<p><b>x86: MUL</b></p> <p>5 * 3 = 15</p> <p>0101 * 0011 = 01111101</p> <p><b>x86: IMUL</b></p> <p>5 * -3 = -15</p> <p>0101 * 1101 = 11111101</p>
Achtung:	Bei x86 nur 32bit/16bit oder 16bit/8bit erlaubt!!!!	

## Multiplikation mit Konstanten

Bsp: $AX = 13 \bullet DX \rightarrow AX = (1 + 4 + 8) \bullet DX$		Bsp: AL/15 (Durch Multiplikation dargestellt: $256/\text{divisor} = \text{multiplikator}$ )	
MOV AX, DX	; $AX = DX$	XOR AH, AH	; clear AH
SAL DX, 2	; $4 \bullet DX$	MOV BX, AX	; save AX
ADD AX, DX	; $AX = AX + 4 \bullet DX$	SHL AX, 4	; mul by 16
SAL DX, 1	; $2 \bullet DX \rightarrow 8 \bullet DX$	ADD AX, BX	; add once
ADD AX, DX	; $AX = AX + 8 \bullet DX$	MOV AL, AH	; result to AL

# Maschineninstruktionen

**C Code:**

```
int main(void){
    int a,b;
    int tmp;
    a = 1;
    b = 2;
    tmp = tSum(a,b);
}

int tSum(int a,int b){
    int sum;
    int test;

    sum = a + b;
    if (sum > 0)
        test = 1;
    else
        test = -1;
    return test;
}
```

**Assembly Code:**

```
a: [bp-2]
b: [bp-4]
tmp: [bp-6]

push [bp-4]
push [bp-2]
call tSum
add sp, 4

push bp
mov bp, sp
sub sp, 4

mov sp, bp
pop bp
ret
```

**Stack Frame:**

- test
- sum
- bp
- return addr
- a
- b

**Assembly Code (continued):**

```
#include <dos.h>
#define LED_ADDR 0x0700u
#define SWITCH_ADDR 0x0704u

extern unsigned char XCHGNIBBLE(unsigned char);

void main(void) {
    unsigned char inData, outData;

    while (1) {
        inData = inportb(SWITCH_ADDR);
        outData = XCHGNIBBLE(inData);
        outportb(LED_ADDR, ~outData);
    }
}
```

**Assembly Code (continued):**

```
.MODEL small
.CODE
PUBLIC _XchgNibble

para_1 EQU [BP+4]

_XchgNibble:
    PUSH BP
    MOV BP, SP
    MOV AX, para_1
    ROR AL, 4
    POP BP
    RET
END
```