

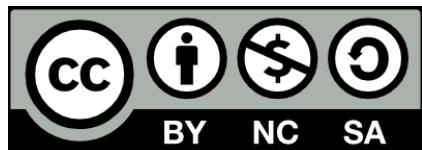


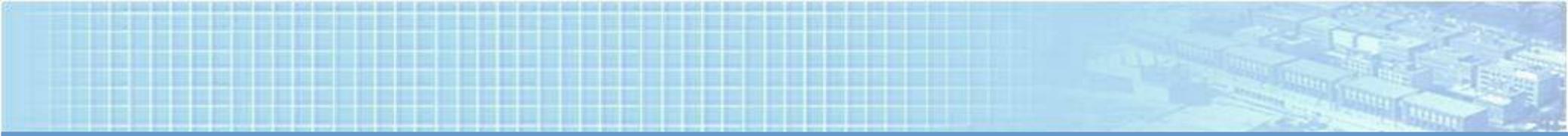
Tema 2: Interfaz Alto Nivel – Ensamblador

Departament d'Arquitectura de Computadors

Facultat d'Informàtica de Barcelona

Universitat Politècnica de Catalunya





The trouble with programmers is that you can never tell what a programmer is doing until it's too late.

- *Seymour Cray*

As soon as we started programming, we found out to our surprise that it wasn't as easy to get programs right as we had thought. Debugging had to be discovered. I can remember the exact instant when I realized that a large part of my life from then on was going to be spent in finding mistakes in my own programs.

- *Maurice Wilkes – 1949*

If debugging is the process of removing bugs, then programming must be the process of putting them in.

- *Edsger W. Dijkstra*

- Referencias históricas
- Visión del programador en ensamblador x86
 - Espacio de memoria y registros
 - Tipos de datos básicos
 - Modos de direccionamiento
- Instrucciones
- Traducción de sentencias C a ensamblador
- Tipos de datos estructurados: vectores y matrices
- ABI (Aplication Binary Interface)
 - Structs
 - Subrutinas

Referencias históricas

Evolución desde el punto de vista de la Arquitectura (Lenguaje Máquina):

- **1978.** Se anuncia el i8086 como una extensión del i8080. El i8086 es un microprocesador de 16 bits. Se queda a medio camino entre una máquina de acumulador y una máquina de registros de propósito general.
- **1980.** Se anuncia el i8087, coprocesador en coma flotante. El LM del i8086 se amplía con 60 instrucciones. Se abandona el concepto de acumulador y se utiliza un híbrido entre un banco de registros y una pila para las operaciones en coma flotante.
- **1982.** El i80286 aumenta el espacio de direcciones a 24 bits. Se ofrece el *real addressing mode* para seguir ejecutando aplicaciones i8086.
- **1985.** El i80386 extiende la arquitectura a 32 bits. Se añaden nuevos modos de direccionamiento e instrucciones. El nuevo procesador es casi una máquina de registros de propósito general.
- En los siguientes procesadores apenas hay cambios en la Arquitectura (4 nuevas instrucciones en 10 años).
- **1997.** El Pentium MMX incluye instrucciones para aplicaciones multimedia (MMX). El conjunto de instrucciones multimedia se ha ido aumentando en los siguientes procesadores: SSE (Pentium III, 1999), SSE2 (Pentium 4, 2001), SSE3 (Pentium 4 Prescott, 2005; ampliado AMD Athlon, 2005), SSE4 (Core y AMD K10, 2007), ...
- **2003.** AMD realiza la extensión de la arquitectura a 64 bits. Los registros aumentan a 64 bits y se aumenta su número a 16. Intel tuvo que copiar esta extensión.

Referencias históricas

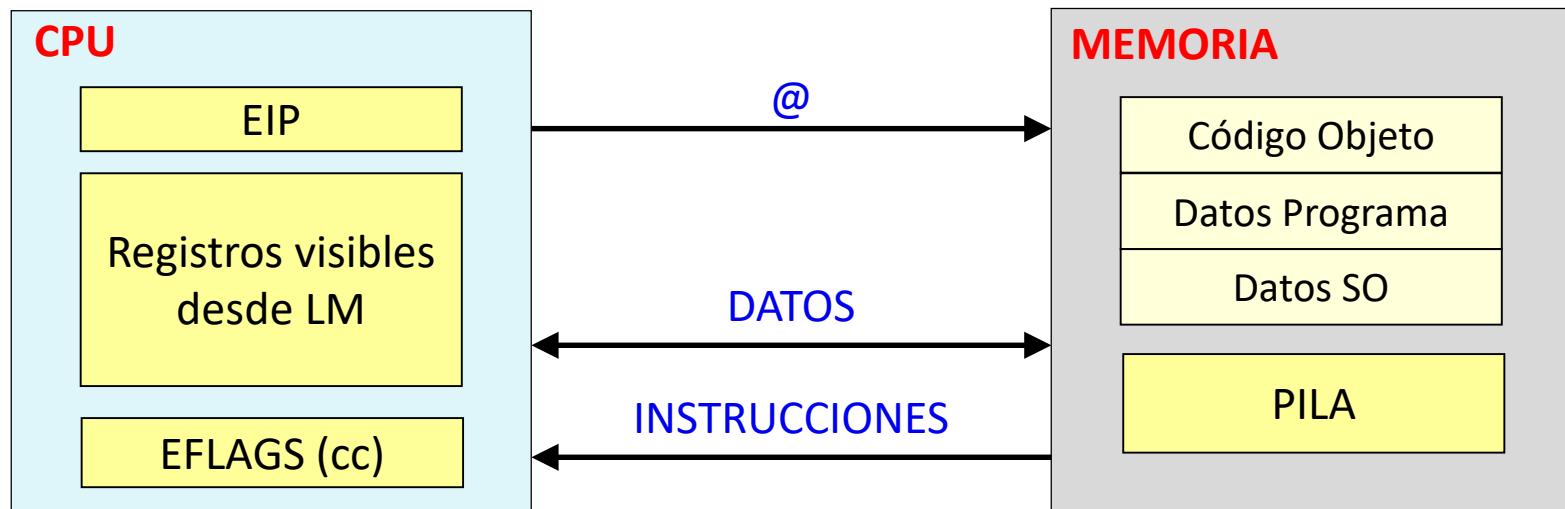
Lenguaje Máquina **MIPS** (características RISC)

- Instrucciones aritméticas acceden sólo a registros
 - En algunos casos un operando puede ser inmediato
- Solo las instrucciones Load y Store pueden acceder a memoria.
- Referencias a memoria con modos de direccionamiento simples
 - **Base + Desplazamiento**
- Instrucciones de **longitud fija**
- **Muchos registros**

Lenguaje Máquina **x86** (características CISC)

- Instrucciones pueden referenciar diferentes tipos de operandos
 - inmediato, registros, memoria
- Instrucciones aritméticas pueden leer/escribir en memoria, pero sólo 1 de los 2 operandos puede estar en memoria
- Referencias a memoria pueden suponer cálculos complejos
 - **Rb + S*Ri + D**
- Instrucciones pueden tener **diferente longitud**
- **Pocos registros**

Visión del programador (Estado de la Arqu.)



- **EIP:** Contador de programa. Apunta a la siguiente instrucción a ejecutar
- **Registros:** Se usan muy frecuentemente como variables de acceso rápido
- **Códigos de Condición**
 - Almacenan información respecto al comportamiento de las últimas instrucciones ejecutadas
 - Se usan en los saltos condicionales
- **Memoria**
 - Vector direccionable a nivel de byte, Little Endian
 - Código, datos usuario, datos SO
 - Pila para soportar gestión de subrutinas

Características del ensamblador

■ Tipos de datos básicos

- **Enteros**
 - ✓ dato de 1, 2 ó 4 bytes
 - ✓ datos y direcciones (punteros)
- **Reales** (coma flotante): 4, 8 ó 10 bytes
- No incluye tipos estructurados
 - ✓ Se codifican como datos almacenados de forma contigua
 - ✓ Dispone de modos de direccionamiento para manipularlos

■ Operaciones primitivas

- Operaciones **aritméticas/lógicas** sobre registros y datos en memoria
- **Transferencia** de datos entre memoria y banco de registros
- **Saltos** condicionales e incondicionales (a/de procedimientos)

■ ¿Qué necesitamos estudiar?

- Espacio de memoria
- Registros disponibles
- Repertorio de instrucciones: qué hacen, cómo se codifican, cuánto tardan
- Tipos y representación de los datos
- Modos de direccionamiento
- Secuenciamiento de instrucciones
- Comunicación con el exterior

Visión del programador

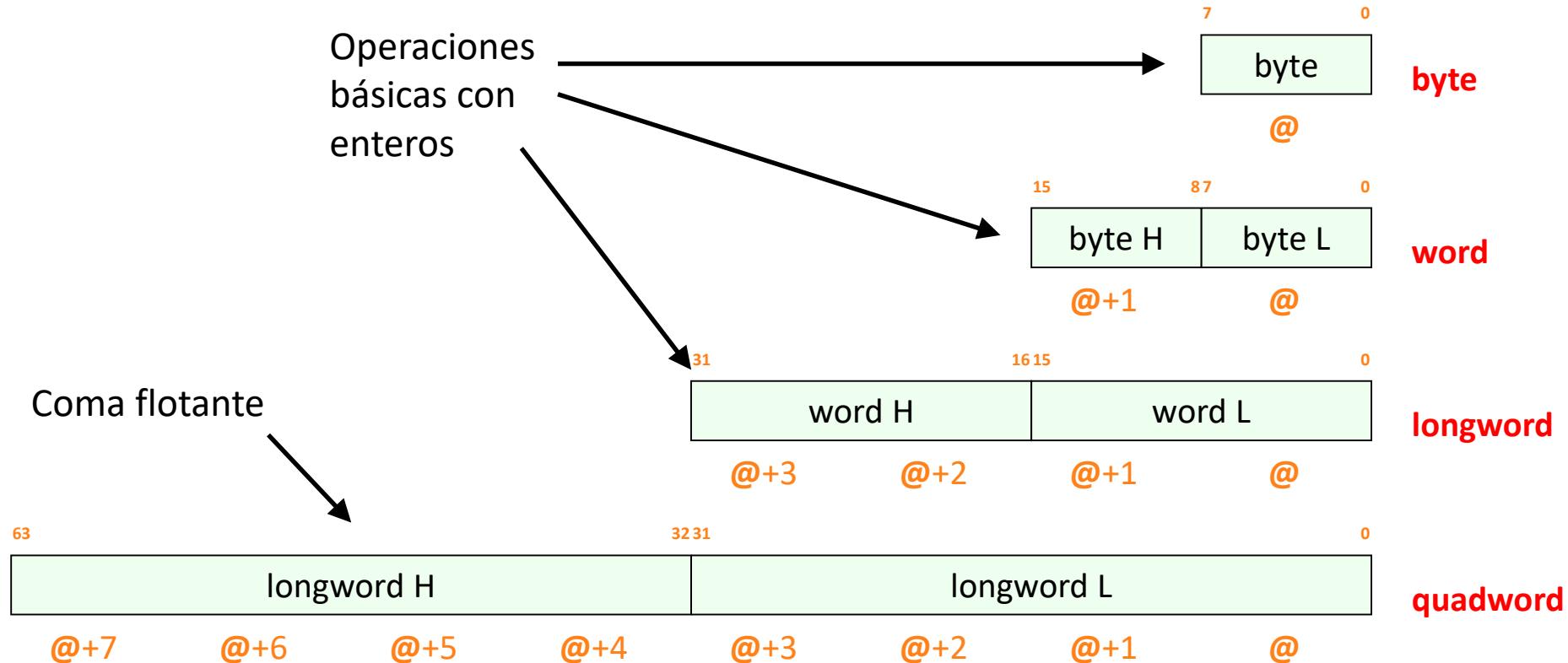
■ Espacio de memoria

- Espacio **lineal** de 2^{32} posiciones de 1 byte: [0 - $2^{32}-1$]
- Modo protegido / Modelo plano de memoria/ LittleEndian

■ Registros disponibles

32 bits	16 bits	8 bits	
%eax	%ax	%ah , %al	
%ebx	%bx	%bh , %bl	
%ecx	%cx	%ch , %cl	
%edx	%dx	%dh , %dl	
%esi	%si		
%edi	%di		
%esp	%sp		Reservados para uso específico de subrutinas
%ebp	%bp		
%eip			Contador programa
%eflags			Palabra de estado

Tipos de datos básicos



Tipos de datos básicos

0	34
1	22
2	5A
3	3B
4	C1
5	45
6	FF
7	00
8	21
9	2A
10	2C
11	7B
12	90
13	43
14	11
15	FF

byte 8: 0x21

byte 3: 0x3B

word 8: 0x2A21

word 3: 0xC13B

longword 8 : 0x7B2C2A21

longword 3 : 0xFF45C13B

quadword 8 : 0xFF1143907B2C2A21

quadword 3 : 0x2C2A2100FF45C13B

i Little Endian !

Tipos de datos básicos

0	34
1	22
2	5A
3	3B
4	C1
5	45
6	FF
7	00
8	21
9	2A
10	2C
11	7B
12	90
13	43
14	11
15	FF

byte 8: 0x21

byte 3: 0x3B

word 8: 0x212A

word 3: 0x3BC1

longword 8 : 0x212A2C7B

longword 3 : 0x3BC145FF

quadword 8 : 0x212A2C7B904311FF

quadword 3 : 0x3BC145FF00212A2C

i Big Endian !

Tipos de datos básicos

Rango Naturales

- **byte**: $0 \leq x \leq 255$
- **word**: $0 \leq x \leq 65.535$
- **longword**: $0 \leq x \leq 4.294.967.215$

Rango Enteros

- **byte**: $-128 \leq x \leq 127$
- **word**: $-32.768 \leq x \leq 32.767$
- **longword**: $-2.147.483.648 \leq x \leq 2.147.483.647$

Rango Reales (IEEE 754)

- **Precisión simple** (32 bits, 24 precisión^{*}): $1,18 \cdot 10^{-38} \leq x \leq 3,40 \cdot 10^{38}$
- **Precisión doble** (64 bits, 53 precisión^{*}): $2,23 \cdot 10^{-308} \leq x \leq 1,79 \cdot 10^{308}$
- **Precisión doble extendida** (80 bits, 64 precisión^{*}): $3,37 \cdot 10^{-4932} \leq x \leq 1,18 \cdot 10^{4932}$

* Incluye bit escondido.

Modos de direccionamiento

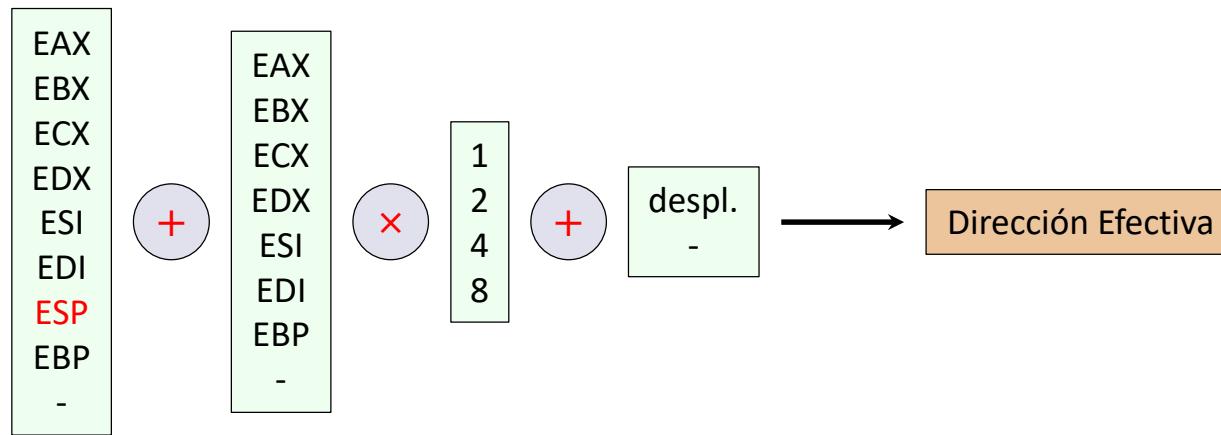
■ Inmediato: \$19, \$-3, \$0x2A, \$0x2A45

- Codificado con 1, 2 ó 4 bytes

■ Registro: %eax, %ah, %esi

■ Memoria: D(Rb, Ri, s) → M[Rb+Ri×s+D]

- D: desplazamiento codificado con 1, 2 ó 4 bytes
- Rb: registro base. Cualquiera de los 8 registros
- Ri: registro índice. Cualquiera excepto %esp
- S: factor escala: 1, 2, 4 u 8

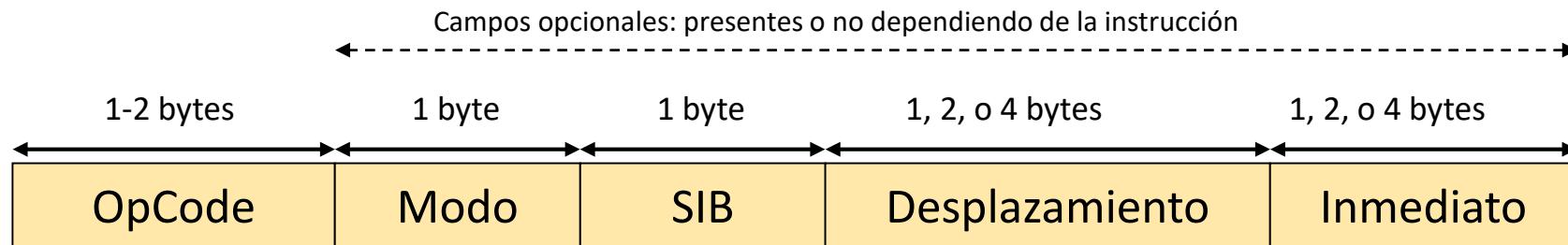


Modos de direccionamiento

Ejemplos de modos de direccionamiento:

(%eax, %ebx)	M[eax+ebx]
-3 (%eax, %ebx)	M[eax+ebx-3]
(%eax, %ebx, 4)	M[eax+ebx · 4]
(, %ebx, 4)	M[ebx · 4]
12 (%eax)	M[eax+12]
(%eax)	M[eax]
3 (%eax, %esi, 2)	M[eax+esi · 2+3]
4	M[4]
\$4	4
%eax	Registro eax
%al	8 bits de menor peso de eax

Codificación de las instrucciones



Formato General de las instrucciones

`MOVL $37, -40(%ebp,%esi, 4)`

■ **OpCode codifica:**

- la operación a realizar
- el tamaño de los operandos
- cuál es el operando fuente y cuál el destino
- si el operando fuente es un inmediato o registro/memoria

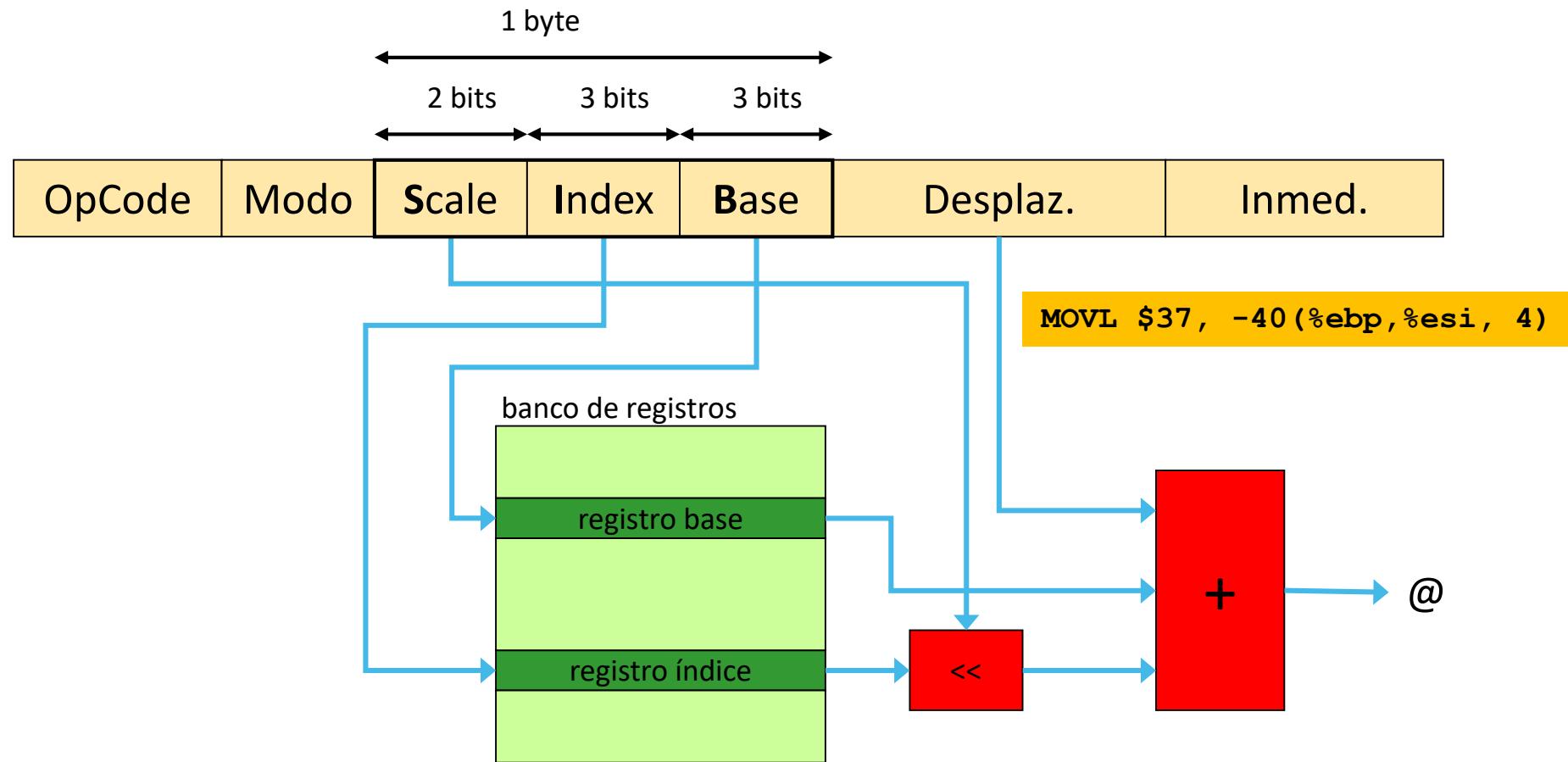
■ **Modo codifica:**

- el modo de direccionamiento del operando memoria si lo hay
- el registro para los operandos registro
- indica si hay desplazamiento para el caso de que un operando esté en memoria

■ **SIB, en el caso que uno de los operandos esté en memoria, codifica:**

- el escalado (Scale)
- registro índice (Index)
- registro base (Base)

Codificación del modo memoria



Posibles valores de Scale: 0,1,2,3 (equivale a multiplicar por 1,2,4,8 respectivamente)

IA-32 Intel® Architecture Software Developer's Manual Volume 2: Instruction Set Reference

Instrucciones de Movimiento de Datos

Instrucciones	Descripción	Notas	Ejemplo
MOVx op1, op2	$op2 \leftarrow op1$	$x = \{L, W, B\}$	MOVB \$-1,%AL
MOV\$xy op1, op2	$op2 \leftarrow \text{ExtSign}(op1)$	$xy = \{\text{BW}, \text{BL}, \text{WL}\}$	MOVSBW %CH,%AX
MOVZxy op1, op2	$op2 \leftarrow \text{ExtZero}(op1)$	$xy = \{\text{BW}, \text{BL}, \text{WL}\}$	MOVZWL %BX,%EDX
PUSHL op1	$\%ESP \leftarrow \%ESP - 4;$ $M[\%ESP] \leftarrow op1$		PUSHL 12(%EBP)
POPL op1	$op1 \leftarrow M[\%ESP];$ $\%ESP \leftarrow \%ESP + 4;$		POPL %EAX
LEAL op1, op2	$op2 \leftarrow \&op1$	op1: memoria	LEAL (%EBX,%ECX),%EAX

Instrucciones Aritméticas (1/2)

Instrucciones	Descripción	Notas	Ejemplo
ADDx op1, op2	$op2 \leftarrow op2 + op1$	$x = \{L, W, B\}$	ADDL \$13,%EAX
SUBx op1, op2	$op2 \leftarrow op2 - op1$	$x = \{L, W, B\}$	SUBW %CX,%AX
ADCx op1, op2	$op2 \leftarrow op2 + op1 + CF$	$x = \{L, W, B\}$	ADCL %EDX,%EAX
SBBx op1, op2	$op2 \leftarrow op2 - op1 - CF$	$x = \{L, W, B\}$	SBBL %ECX,%EAX
INCx op1	$op1 \leftarrow op1 + 1$	$x = \{L, W, B\}$	INCL %EAX
DECx op1	$op1 \leftarrow op1 - 1$	$x = \{L, W, B\}$	DECW %BX
NEGx op1	$op1 \leftarrow -op1$	$x = \{L, W, B\}$	NEGL %EAX

Instrucciones Aritméticas (2/2)

Instrucciones	Descripción	Notas	Ejemplo
IMUL op1, op2	$op2 \leftarrow op2 \cdot op1$	op2: registro	IMUL (%EBX),%EAX
IMUL inm,op1,op2	$op2 \leftarrow op1 \cdot inm$	inm: constante	IMUL \$3,%EAX,%ECX
IMULL op1	$\%EDX\%EAX \leftarrow op1 \cdot \%EAX$	op1: mem. o reg. (Enteros)	IMULL (%EBX)
MULL op1	$\%EDX\%EAX \leftarrow op1 \cdot \%EAX$	op1: mem. o reg. (Naturales)	MULL (%EBX)
CLTD	$\%EDX\%EAX \leftarrow \text{ExtSign}(\%EAX)$		CLTD
IDIVL op1	$\%EAX \leftarrow \%EDX\%EAX / op1$ $\%EDX \leftarrow \%EDX\%EAX \% op1$	op1: mem. o reg. (Enteros)	IDIVL (%EBX)
DIVL op1	$\%EAX \leftarrow \%EDX\%EAX / op1$ $\%EDX \leftarrow \%EDX\%EAX \% op1$	op1: mem. o reg. (Naturales)	DIVL %ESI

Instrucciones Lógicas

Instrucciones	Descripción	Notas	Ejemplo
ANDx op1, op2	$op2 \leftarrow op2 \& op1$	$x = \{L, W, B\}$	ANDL \$13,%EAX
ORx op1, op2	$op2 \leftarrow op2 op1$	$x = \{L, W, B\}$	ORW %CX,%AX
XORx op1, op2	$op2 \leftarrow op2 ^ op1$	$x = \{L, W, B\}$	XORL %EDX,%EAX
NOTx op1	$op1 \leftarrow \sim op1$	$x = \{L, W, B\}$	NOTB %AH
SALx k,op1	$op1 \leftarrow op1 << k$ (aritm.)	$x = \{L, W, B\}$, k: inm. o %CL	SALL \$1,%EAX
SHLx k,op1	$op1 \leftarrow op1 << k$ (log.)	$x = \{L, W, B\}$, k: inm. o %CL	SHLW %CL,%DX
SARx k,op1	$op1 \leftarrow op1 >> k$ (aritm.)	$x = \{L, W, B\}$, k: inm. o %CL	SARL \$1,%EAX
SHRx k,op1	$op1 \leftarrow op1 >> k$ (log.)	$x = \{L, W, B\}$, k: inm. o %CL	SHRW %CL,%DX
CMPx op1, op2	$op2 - op1$	$x = \{L, W, B\}$, activa flags	CMPL \$13,%EAX
TESTx op1, op2	$op2 \& op1$	$x = \{L, W, B\}$, activa flags	TESTW %CX,%AX

Instrucciones de Secuenciamiento

Instrucciones	Descripción	Notas	Ejemplo
JMP etiq	$EIP \leftarrow EIP + \text{despl.}$	$EIP \leftarrow \&etiq$	JMP loop
JMP op	$EIP \leftarrow op$	op: reg. o mem.	JMP (%ebx,%esi,4)
Jcc etiq	$\text{if } (cc) EIP \leftarrow EIP + \text{despl.}$	$cc = \{E, NE, G, GE, L, LE, \dots\}$ (Z)	JLE else
Jcc etiq	$\text{if } (cc) EIP \leftarrow EIP + \text{despl.}$	$cc = \{A, AE, B, BE, \dots\}$ (N)	JA loop
Jcc etiq	$\text{if } (cc) EIP \leftarrow EIP + \text{despl.}$	$cc = \{Z, NZ, C, NC, O, \dots\}$ (flags)	JNC error
CALL etiq	$\%ESP \leftarrow \%ESP - 4$ $M[\%ESP] \leftarrow EIP$ $EIP \leftarrow EIP + \text{despl.}$	Guardar @retorno $EIP \leftarrow \&etiq$	CALL sub
CALL op	$\%ESP \leftarrow \%ESP - 4$ $M[\%ESP] \leftarrow EIP$ $EIP \leftarrow op$	op: reg. o mem.	CALL (%EBX)
RET	$EIP \leftarrow M[\%ESP];$ $\%ESP \leftarrow \%ESP + 4$		RET

Códigos de condición (FLAGS)

- Se activan implícitamente después de ejecutar cualquier instrucción aritmética
- Se almacenan en un registro (32 bits) especial del procesador: **EFLAGS**

ADDL op1, op2 ; op2 ← op2 + op1

- **CF** (Carry Flag): Carry del bit 31 de la suma. Overflow en unsigned
- **ZF** (Zero Flag): ZF = 1 si $t == 0$
- **SF** (Sign Flag): SF = 1 si $t < 0$
- **OF** (Overflow Flag): OF = 1 si $(op2>0 \&\& op1>0 \&\& op2+op1<0) \mid\mid (op2<0 \&\& op1<0 \&\& op2+op1>0)$

CMPL op1, op2 ; op2 - op1, y se activan los flags sin guardar el resultado de la resta

- **CF** (Carry Flag): Carry (borrow) de la resta del bit más significativo
- **ZF** (Zero Flag): ZF = 1 si $op1 == p2$
- **SF** (Sign Flag): SF = 1 si $(op2 - op1) < 0 \Rightarrow op2 < op1$
- **OF** (Overflow Flag): OF = 1 si $(op2>0 \&\& op1<0 \&\& op2-op1<0) \mid\mid (op2<0 \&\& op1>0 \&\& op2-op1>0)$

Flags e Instrucciones de Secuenciamiento

Instrucciones	Flags	Descripción
JE etiq	ZF	Igual / cero
JNE etiq	$\sim ZF$	No igual / no cero
JS etiq	SF	Negativo
JNS etiq	$\sim SF$	No negativo
JG etiq	$\sim(SF \wedge OF) \& \sim ZF$	Mayor (con signo)
JGE etiq	$\sim(SF \wedge OF)$	Mayor o igual (con signo)
JL etiq	$(SF \wedge OF)$	Menor (con signo)
JLE etic	$(SF \wedge OF) ZF$	Menor o igual (con signo)
JA etiq	$\sim CF \& \sim ZF$	Mayor (sin signo)
JAE etiq	$\sim CF$	Mayor o igual (sin signo)
JB etiq	CF	Menor (sin signo)
JBE etiq	$CF \wedge ZF$	Menor o igual (sin signo)

Ejemplos de Códigos de condición (FLAGS)

Instrucciones	OF	DF	IF	TF	SF	ZF	AF	PF	CF
ADD op1, op2	X				X	X	X	X	X
AND op1, op2	0				X	X	?	X	0
DEC op1	X				X	X	X	X	
NOT op1									
STC									1
MOV op1, op2									
MUL op1	X				?	?	?	?	X
SAL k,op1	i				X	X	?	X	X
LEAL op1, op2									

Significado	
X	Depende resultado
0	cero
1	uno
?	No definido
	No modificado
i	Consultar manual

Para más detalles, ¡consultad el manual!

Ejemplo ensamblador (1/2)

Convertir 'abc...' en 'ABC...'

```
.data
    .align 4
v: .string "Esto es una frase ... salto de linea.\n"
.text
    .align 4
    .globl main
    .type main,@function
main: ...
    xorl %esi,%esi          ; esi ← 0
do:   movb v(, %esi),%al      ; al ← v[i]
    cmpb $'a',%al
    jl cont                  ; ¿v[i] < 'a'?
    cmpb $'z',%al
    jg cont                  ; ¿v[i] > 'z'?
    andb $0xDF, v(, %esi)    ; v[i] ← MAY(v[i])
cont: incl %esi              ; i++
    cmpb $'\n', v(, %esi)
    jne do                   ; ¿v[i] == '\n'?
end:  ...
```

CÓDIGOS ASCII			
A	0100 0001	a	0110 0001
B	0100 0010	b	0110 0010
C	0100 0011	c	0110 00??
...		...	

addb \$'A'-'a', v(, %esi)

Ejemplo ensamblador (2/2)

- $A_i \leftarrow A_i / B_i$, A y B vectores de enteros acabados en 0

```
.data
    .align 4
A: .int 34, 45, 12, ..., 56, -67, 0
B: .int -4, 6, 91, ..., 12, 4, 0
.text
    .align 4
.globl main
.type main,@function
main: ...
    xorl %ecx,%ecx          ; ecx ← 0
    leal A, %edi             ; edi ← @inicio A
    movl $B, %esi             ; esi ← @inicio B
do:   movl (%edi,%ecx,4),%eax ; eax ← A[i]
    cltd                     ; edx ← ExtSign(eax)
    idivl (%esi,%ecx,4)     ; eax ← edx eax / B[i]
    movl %eax,(%edi,%ecx,4) ; A[i] ← eax
    incl %ecx                ; i++
    cmpl $0,(%esi,%ecx,4)   ;
    jne do                   ; ¿B[i] == 0?
end: ...
```

TRADUCCION DE SENTENCIAS C A ENSAMBLADOR

Sentencia CONDICIONAL (IF-THEN-ELSE)

Modelo:

```
if (cond)
    CUERPO-IF
else
    CUERPO-ELSE
```

Traducción genérica:

```
evaluar condición
j(no cumple) else
if:    CUERPO-IF
        jmp endif
else:   CUERPO-ELSE
endif:
```

Ejemplo:

```
int max(int x, int y) {
    int max;
    if (x>y) max = x;
        else max = y;
    return max;
}
```

Ejemplo de IF-THEN-ELSE

Ejemplo:

```
int max(int x, int y) {  
    int max;  
    if (x>y) max = x;  
    else max = y;  
    return max;  
}
```

Traducción:

```
max:    pushl %ebp  
        movl %esp, %ebp  
        subl $4, %esp  
        movl 8(%ebp),%ecx  
        cmpl 12(%ebp),%ecx  
        jle else  
if:     movl 8(%ebp),%eax  
        jmp endif  
else:   movl 12(%ebp),%eax  
endif:  movl %ebp, %esp  
        popl %ebp  
        ret  
# x → 8[%ebp]  
# y → 12[%ebp]  
# resultado en %eax
```

Sentencia ITERATIVA (DO-WHILE)

Modelo:

```
do  
    CUERPO-DO  
while (cond)
```

Traducción genérica:

```
do : CUERPO-DO  
     evaluar condición  
     j(cumple) do  
end:
```

Ejemplo:

```
int ContA(char v[]) {  
    int i, cont;  
    cont = 0;  
    i = 0;  
    do {  
        if (v[i] == 'a') cont++;  
        i++;  
    } while (v[i] != '.');  
    return cont;  
}
```

Ejemplo de DO-WHILE

Ejemplo:

```
int ContA(char v[]) {  
    int i, cont;  
    cont = 0;  
    i = 0;  
    do {  
        if (v[i] == 'a') cont++;  
        i++;  
    } while (v[i] != '.');  
    return cont;  
}
```

Traducción:

```
ContA: pushl %ebp  
        movl %esp, %ebp  
        subl $8, %esp  
        movl $0, %eax # cont  
        movl $0, %edx # i  
do:      movl 8(%ebp), %ecx  
        cmpb $'a', (%ecx,%edx)  
        jne endif  
        incl %eax;  
endif:   incl %edx  
        cmpb $'.' , (%ecx,%edx)  
        jne do  
end:    movl %ebp, %esp  
        popl %ebp  
        ret  
# @v → 8[%ebp]
```

Sentencia ITERATIVA (WHILE)

Modelo:

```
while (cond) {  
    CUERPO WHILE  
}
```

Traducción genérica:

```
while: evaluar condición  
    j(no cumple) end  
    CUERPO WHILE  
    jmp while  
end:
```

Ejemplo:

```
int gcd(int a, int b) {  
    while (b!=0) {  
        if (a>b) a = a-b;  
        else b = b-a;  
    }  
    return a;  
}
```

Ejemplo 1 de WHILE

Ejemplo:

```
int gcd(int a, int b) {  
    while (b!=0) {  
        if (a>b) a = a-b;  
        else b = b-a;  
    }  
    return a;  
}
```

Traducción:

```
gcd: pushl %ebp  
      movl %esp, %ebp  
while: cmpl $0, 12(%ebp)  
       je end  
       movl 8(%ebp),%eax  
       cmpl 12(%ebp),%eax  
       jle else  
       subl 12(%ebp),%eax  
       movl %eax, 8(%ebp)  
       jmp endif  
else: subl %eax, 12(%ebp)  
endif: jmp while  
end:  popl %ebp  
      ret  
# a → 8[%ebp]  
# b → 12[%ebp]
```

Ejemplo 2 de WHILE

Ejemplo:

```
int gcd(int a, int b) {  
    int tmp;  
    while (b!=0) {  
        tmp = b;  
        b = a%b;  
        a = tmp;  
    }  
    return a;  
}
```

Traducción:

```
gcd:    pushl %ebp  
        movl %esp, %ebp  
        subl $4, %ebp  
while:  cmpl $0,12(%ebp)  
        je end  
        movl 12(%ebp), %ecx  
        movl 8(%ebp), %eax  
        cltd  
        idivl 12(%ebp)  
        movl %edx, 12(%ebp)  
        movl %ecx, 8(%ebp)  
        jmp while  
end:   movl 8(%ebp), %eax  
        movl %ebp, %esp  
        popl %ebp  
        ret  
# a → 8[%ebp]  
# b → 12[%ebp]
```

Sentencia ITERATIVA (FOR)

Modelo:

```
for(INI; COND; INC) {  
    CUERPO-FOR  
}
```

Ejemplo:

```
int sumV(int V[], int N) {  
    int sum, i;  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum = sum + V[i];  
    return sum;  
}
```

Traducción genérica:

```
INI  
for: evaluar condición  
    j(no cumple) end  
    CUERPO-FOR  
    INC  
    jmp for  
end:
```

Ejemplo de FOR

Ejemplo:

```
int sumV(int V[], int N) {  
    int sum, i;  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum = sum + V[i];  
    return sum;  
}
```

Traducción:

```
sumV: pushl %ebp  
      movl %esp, %ebp  
      subl $4, %esp  
      movl $0, %eax # sum  
      movl $0, %ecx # i  
for:  cmpl 12(%ebp), %ecx  
      jge end  
      movl 8(%ebp), %edx  
      addl (%edx,%ecx,4), %eax  
      incl %ecx  
      jmp for  
end:  movl %ebp, %esp  
      popl %ebp  
      ret  
# @V → 8[%ebp]  
# N → 12[%ebp]
```

Sentencia CONDICIONAL (SWITCH)

Ejemplo:

```
switch_eg(int x)
{
    int result = x;
    switch (x) {
        case 100: result *= 13; break;
        case 102: result += 10;
        case 103: result += 11; break;
        case 104:
        case 106: result *=result; break;
        default: result = 0;
    }
    return result;
}
```

Implementación con una serie de condicionales (tipo if):

- Funciona bien en algunos casos
- Muy lento en la mayoría

Implementación con vector de punteros:

- Más eficiente en general

Ejemplo de SWITCH

Ejemplo:

```
void S(int x)
{
    int result = x;
    switch (x) {
        case 100: result *= 13; break;
        case 102: result += 10;
        case 103: result += 11; break;
        case 104:
        case 106: result *=result; break;
        default: result = 0;
    }
    return result;
}
```

Traducción con IFs:

```
S:    pushl %ebp
      movl %esp, %ebp
      movl 8(%ebp),%eax
      movl %eax, %ebx
      cmpl $100,%ebx
      jne C102
L100: imull $13,%eax
      jmp end
C102: cmpl $102,%ebx
      jne C103
L102: addl $10,%eax
L103: addl $11,%eax
      jmp end
C103: cmpl $103,%ebx
      je L103
C104: cmpl $104,%ebx
      je L106
C106: cmpl $106,%ebx
      jne default
L106: imull %eax,%eax
      jmp end
def:  xorl %eax,%eax
end:  popl %ebp
      ret
```

Otra forma de implementar un SWITCH (1/2)

Ejemplo:

```
void S(int x)
{
    int result = x;
    switch (x) {
        case 100: result *= 2;
        case 102: result += 1;
        case 103: result += 2;
        case 104:
        case 106: result *= 3;
        default: result = 0
    }
    return result;
}
```

Traducción con Vector de punteros (pseudoC):

```
code *JT[7] = {L100,LDEF,L102,L103,L104,LDEF,L106};

xi = x - 100;
if ((x<100) || (x>106)) jmp LDEF;
goto JT[x-100];
L100: {código para x==100}; goto DONE;
L102: {código para x==102};
L103: {código para x==103}; goto DONE;
L104:
L106: {código para x==106}; goto DONE;
LDEF: {código para default};
DONE: return result;
```

Otra forma de implementar un SWITCH (2/2)

Ejemplo:

```
void S(int x)
{
    int result = x;
    switch (x) {
        case 100: result *= 13; break;
        case 102: result += 10;
        case 103: result += 11; break;
        case 104:
        case 106: result *=result; break;
        default: result = 0;
    }
    return result;
}
```

Traducción con Vector de punteros :

```
.section .rodata
    .align 4
LT: .long L0, LD, L2, L3, L46, LD, L46
S:  pushl %ebp
    movl %esp, %ebp
    movl 8(%ebp),%eax
    cmpl $100,%eax
    jl LD
    cmpl $106,%eax
    jg LD
    leal -100(%eax),%edx
    jmp LT(,%edx,4)
L0: imull $13,%eax      # case 100
    jmp end
L2: addl $10,%eax      # case 102
L3: addl $11,%eax      # case 103
    jmp end
L46: imull %edx,%edx     # case 104,106
    jmp end
LD: xorl %eax,%eax      # default
end: popl %ebp
    ret
```

Tipos de datos estructurados

Vectores

■ Declaración en C:

```
tipo nombre[tamaño]; //indexado a partir de 0
```

■ Almacenamiento en posiciones consecutivas de memoria

- Acceso elemento V[i]: **@inicio V + i·tam** (tam: tamaño de los elementos de V)

■ Ejemplos:

Declaración en C	Tamaño elemento	Tamaño vector	@elemento i
char A[12];	1B	12B	@inicio A + i
char *B[80];	4B	320B	@inicio B + 4·i
double C[1024];	8B	8KB	@inicio C + 8·i
int *D[5];	4B	20B	@inicio D + 4·i
int E[100];	4B	400B	@inicio E + 4·i

Tipos de datos estructurados

■ Vectores

Ejemplo:

```
int Vi(int v[100], int i) {  
    return v[i];  
}
```

Traducción:

```
Vi: pushl %ebp  
    movl %esp, %ebp  
    movl 8(%ebp), %ecx      # @v → 8[%ebp]  
    movl 12(%ebp), %edx      # i → 12[%ebp]  
    movl (%ecx,%edx,4), %eax  
    popl %ebp                # resultado en %eax  
    ret
```

Tipos de datos estructurados

Matrices

■ Declaración en C:

```
tipo nombre [NumFilas] [NumColumnas]; //indexado a partir de (0,0)
```

■ Almacenamiento por filas en posiciones consecutivas de memoria

- Acceso elemento A[i][j]: **@inicio A + (i·NumColumnas + j)·tam** (tam: tamaño de los elementos de A)

■ Ejemplos:

Declaración en C	Tamaño elemento	Tamaño matriz	@elemento (i, j)
char A[80][25];	1B	2000B	@inicio A + i·25 + j
char *B[80][10];	4B	3200B	@inicio B + (i·10 + j) · 4
double C[1024][100];	8B	800KB	@inicio C + (i·100 + j) · 8
int *D[5][90];	4B	1800B	@inicio D + (i·90 + j) · 4
int E[100][30];	4B	12000B	@inicio E + (i·30 + j) · 4

Tipos de datos estructurados

Matrices 3-dimensiones

- Ejemplo, matriz de enteros de 3 dimensiones:

```
int M3D[10][64][48]; // cada int ocupa 4 bytes
```

- La matriz se almacena en posiciones consecutivas de memoria: cara a cara y en cada cara por filas.
- Acceso al elemento M3D[cara][fila][columna] :
 - $\text{@inicio} + (\text{cara} \cdot 64 \cdot 48 + \text{fila} \cdot 48 + \text{columna}) \cdot 4$
- Es fácil deducir como se almacenan / accede a matrices de N-dimensiones.

Tipos de datos estructurados

■ Matrices

Ejemplo:

```
int Mfc(int M[50][80], int fil, int col) {  
    return M[fil][col];  
}
```

Traducción:

```
Mfc: pushl %ebp  
      movl %esp, %ebp  
      imull $80,12(%ebp),%eax # fil → 12[%ebp]  
      addl 16(%ebp),%eax      # col → 16[%ebp]  
      movl 8(%ebp),%ecx       # @M → 8[%ebp]  
      movl (%ecx,%eax,4),%eax  
      popl %ebp               # resultado en %eax  
      ret
```

Tipos de datos estructurados

■ Matrices

Ejemplo:

```
void Copia(int M[50][80], int X[50][80]) {  
    int i, j;  
    for (i=0; i<50; i++)  
        for (j=0; j<80; j++)  
            M[i][j] = X[i][j];  
}
```

Tipos de datos estructurados

■ Matrices

Traducción:

```
Copia: pushl %ebp          # i → %ecx
        movl %esp, %ebp      # j → %edx
        salvar reg
        movl 8(%ebp),%edi   # @M → 8[%ebp]
        movl 12(%ebp),%esi  # @x → 12[%ebp]
        xorl %ecx, %ecx
fori:  cmpl $50, %ecx
        jge endi
        cuerpo-FORi
        incl %ecx
        jmp fori
endi:  restaurar reg
        popl %ebp
        ret
```

```
#cuerpo-FORi:
        xorl %edx, %edx
forj:  cmpl $80, %edx
        jge endj
        cuerpo-FORj
        incl %edx
        jmp forj
endj:
```

```
#cuerpo-FORj:
        imull $80, %ecx, %eax
        addl %edx, %eax
        movl (%esi,%eax,4),%ebx
        movl %ebx, (%edi,%eax,4)
```

Instrucciones ejecutadas: $15 + 50 \cdot (7 + 80 \cdot 8) = 32.267$

Tipos de datos estructurados

■ Matrices

Optimización:

```
Copia: pushl %ebp  
        movl %esp, %ebp  
        salvar reg  
        movl 8(%ebp),%edi # @M → 8[%ebp]  
        movl 12(%ebp),%esi # @X → 12[%ebp]  
        xorl %ecx,%ecx  
  
loop:   movl (%esi,%ecx,4),%eax  
        movl %eax,(%edi,%ecx,4)  
        incl %ecx  
        cmpl $4000, %ecx  
        jl loop  
        restaurar reg  
        popl %ebp  
        ret
```

Objetivo: reducir el número de instrucciones.

- Se puede ver la matriz como un vector de 4000 posiciones.

Instrucciones ejecutadas: $11 + 4000 \cdot 5 = 20.011$

Tipos de datos estructurados

■ Matrices

Optimización: Desenrollar

```
Copia: pushl %ebp  
       movl %esp, %ebp  
       salvar reg  
       movl 8(%ebp), %edi # @M → 8[%ebp]  
       movl 12(%ebp), %esi # @x → 12[%ebp]  
       xorl %ecx, %ecx  
  
loop:  movl (%esi,%ecx,4), %eax  
       movl %eax, (%edi,%ecx,4)  
       movl 4(%esi,%ecx,4), %eax  
       movl %eax, 4(%edi,%ecx,4)  
       addl $2, %ecx  
       cmpl $4000, %ecx  
       jl loop  
       restaurar reg  
       popl %ebp  
       ret
```

Objetivo: reducir el número de instrucciones.

- El bucle se ejecuta 1/2 de veces.

Instrucciones ejecutadas: $11 + 2000 \cdot 7 = 14.011$

Tipos de datos estructurados

■ Instrucciones SIMD (Single Instruction Multiple Data)

Optimización: Desenrollar 4 + SIMD

```
Copia: pushl %ebp  
       movl %esp, %ebp  
       salvar reg  
  
       movl 8(%ebp), %edi # @M → 8[%ebp]  
       movl 12(%ebp), %esi # @x → 12[%ebp]  
       xorl %ecx, %ecx  
  
loop:  movdqa (%esi,%ecx,4), %xmm0  
       movdqa %xmm0, (%edi,%ecx,4)  
       addl $4, %ecx  
       cmpl $4000, %ecx  
       jl loop  
       restaurar reg  
       popl %ebp  
       ret
```

Objetivo: reducir el número de instrucciones.

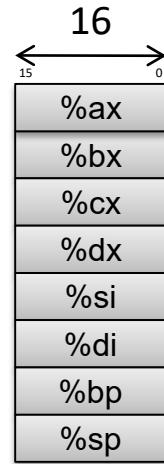
- El bucle se ejecuta 1/4 de veces y además tiene menos instrucciones

movdqa: mov double quadword (128 bits) aligned
(dirección de inicio de X y M debe ser múltiplo de 16)
(existe **movdqqu** u=unaligned pero es menos eficiente)
%xmm0: registro de 128 bits para las extensiones SSE
(en 128 bits podemos almacenar 4 enteros)

Instrucciones ejecutadas: $11 + 1000 \cdot 5 = 5.011$

■ Extensiones del lenguaje máquina:

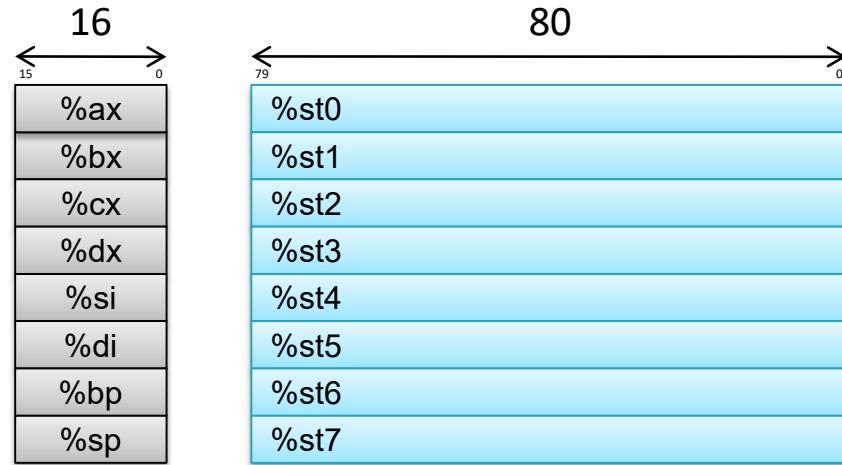
- i8086 (1977)



Procesador de **16 bits**. A medio camino entre una máquina de acumulador y una máquina de registros de propósito general.

■ Extensiones del lenguaje máquina:

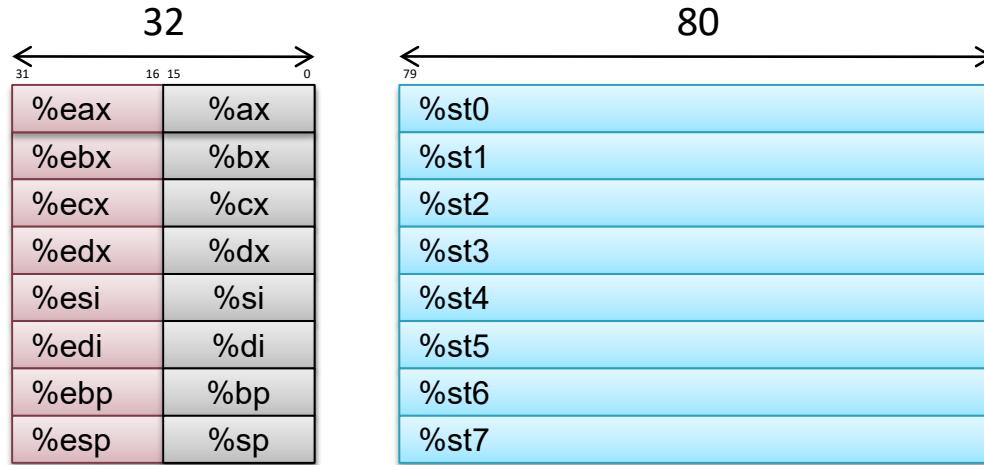
- i8086 (1977), [i8087 \(1980\)](#)



Coprocesador de coma flotante: simple precisión (32 bits)
doble precisión (64 bits), precisión extendida (80 bits).
Añade 60 instrucciones. Híbrido entre un banco de registros
de propósito general y máquina de pila (register stack).

■ Extensiones del lenguaje máquina:

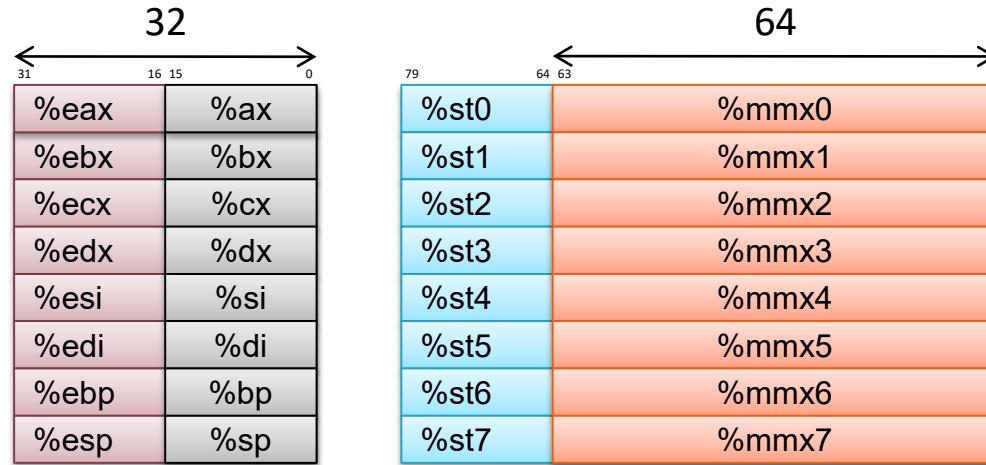
- i8086 (1977), i8087 (1980), [IA-32 \(1985\)](#)



El i80386 extiende la arquitectura a **32 bits** (IA-32). Se añaden modos de direccionamiento e instrucciones. La extensión IA-32 es una máquina de registros de propósito general (con alguna excepción).

■ Extensiones del lenguaje máquina:

- i8086 (1977), i8087 (1980), IA-32 (1985), **MMX (1997)**

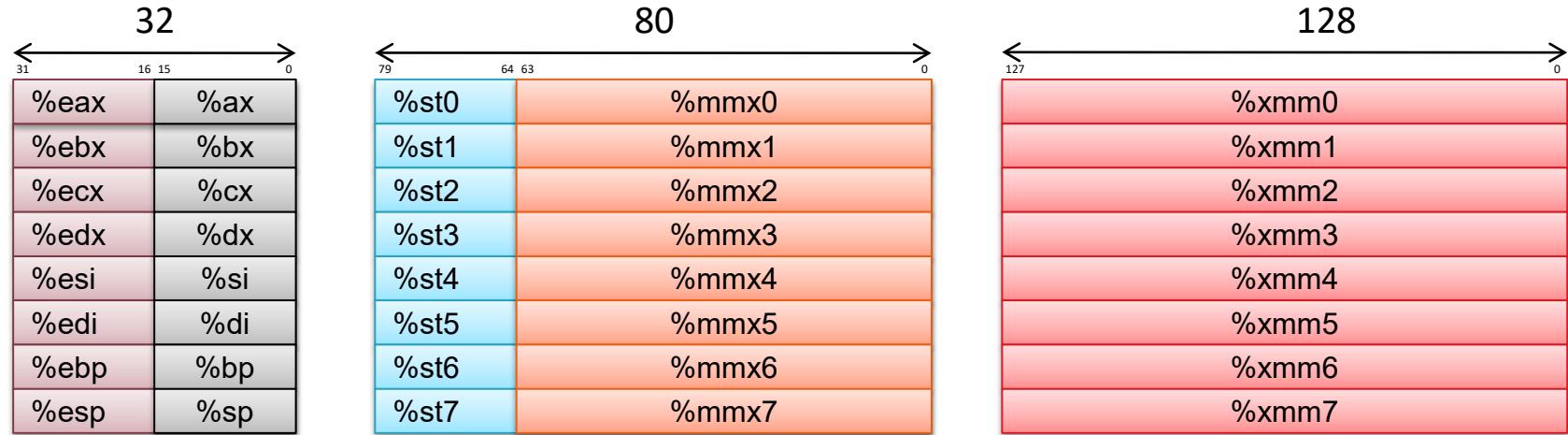


Instrucciones **SIMD de 64 bits** para enteros (8x8, 4x16, 2x32). Los registros **%mmx** están mapeados sobre los registros de punto flotante (sobre los 64 bits de mantisa)

Instrucciones SIMD

■ Extensiones del lenguaje máquina:

- i8086 (1977), i8087 (1980), IA-32 (1985), MMX (1997), SSE (1999)

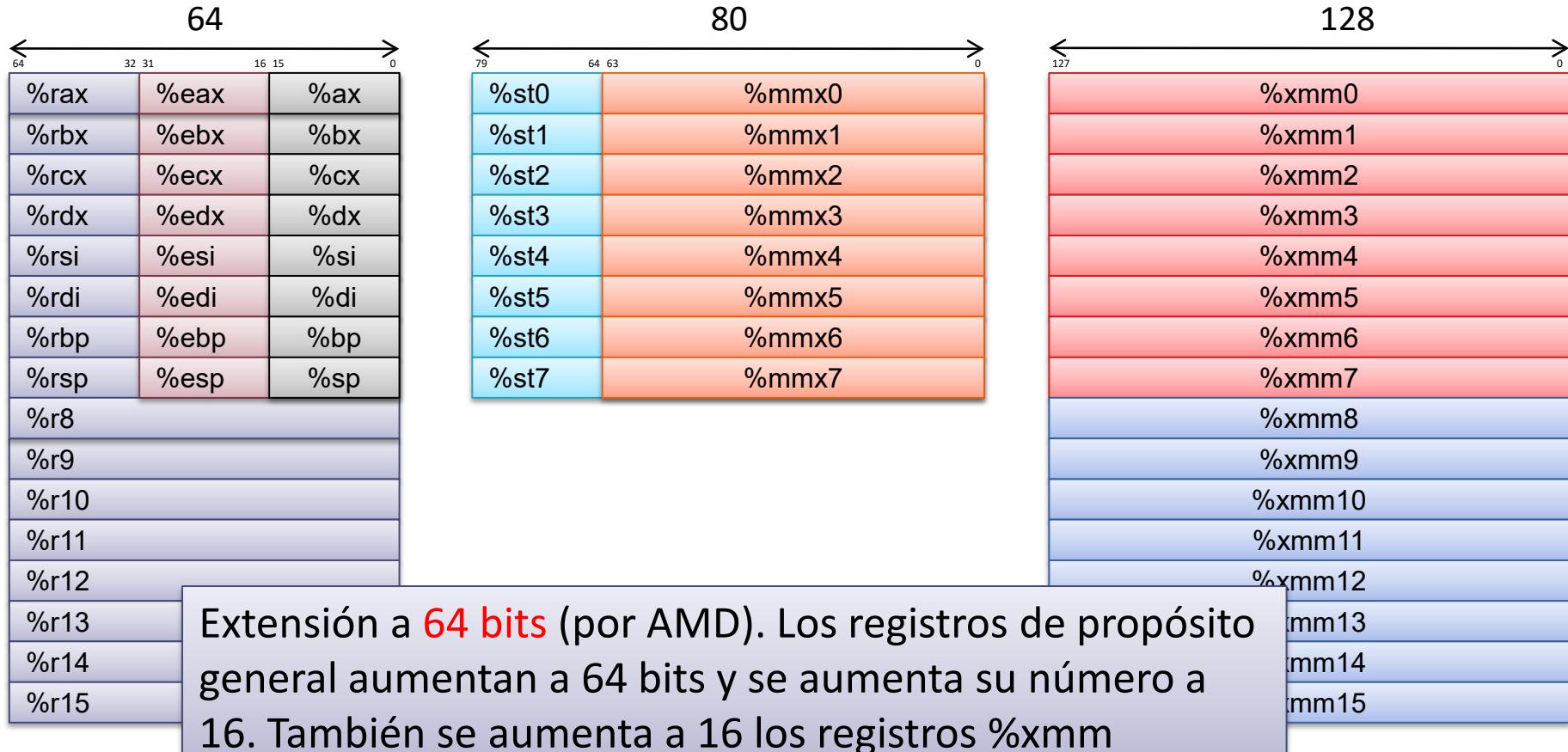


Nuevas instrucciones SIMD de 128 bits para enteros (16x8,8x16,4x32,2x64) y punto flotante (4x32,2x64). Usan un banco de registros separado. Se han ido incorporando nuevas instrucciones en distintas generaciones: SSE, SSE2, SSE3, SSSE3, SSE4 (4.1, 4.2, 4a),

Instrucciones SIMD

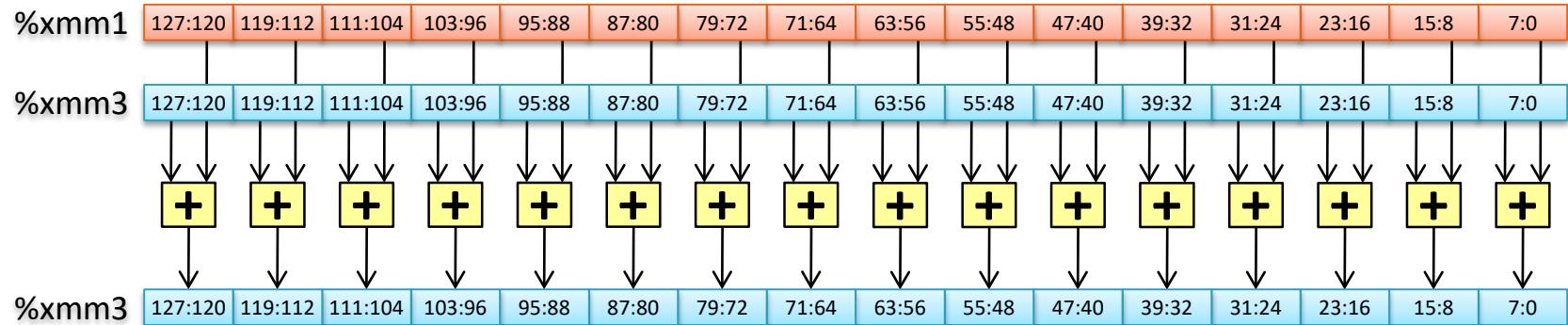
■ Extensiones del lenguaje máquina:

- i8086 (1977), i8087 (1980), IA-32 (1985), MMX (1997), SSE (1999), AMD-64 (2003)



Instrucciones SIMD

■ Ejemplo: **paddb %xmm1 , %xmm3** # add packed byte integers



Instrucciones	Descripción	Notas
PADDB	add packed byte integers	16x8 bits
PADDW	add packed word integers	8x16 bits
PADDD	add packed doubleword integers	4x32 bits
PADDQ	add packed quadword integers	2x64 bits
ADDPS	add packed single-precision floating-point values	4x32 bits
ADDPD	add packed double-precision floating-point values	2x64 bits

Instrucciones SIMD

Ejemplo: Calcular el vector máximo de 2 vectores de caracteres

```
void maxv(char a[], b[], max[]) {  
    int i;  
    for (i=0;i<8000;i++) {  
        if (a[i]>b[i]) max[i]=a[i];  
        else max[i]=b[i];  
    }  
}
```

```
for: cmpl $8000, %esi  
     jge fin  
     movdqa (%ebx, %esi), %xmm0  
     pmaxsb (%ecx, %esi), %xmm0  
     movdqa %xmm0, (%edx, %esi)  
     addl $16, %esi  
     jmp for
```

9 instrucciones cada iteración

vs

7 instrucciones cada 16 iteraciones

```
maxv: pushl %ebp  
       movl %esp, %ebp  
       ; Salvar Registros  
       movl 8(%ebp), %ebx      ; ebx ← @a  
       movl 12(%ebp), %ecx      ; ecx ← @b  
       movl 16(%ebp), %edx      ; edx ← @max  
       xorl %esi, %esi         ; i ← 0  
  
for:  cmpl $8000, %esi          ; i < 8000  
      jge fin  
      movb (%ebx, %esi), %al ; al ← a[i]  
      cmpb (%ecx, %esi), %al ; a[i] > b[i]  
      jle else  
      movb %al, (%edx, %esi); max[i] ← a[i]  
      jmp cont  
else: movb (%ecx, %esi), %al;  
      movb %al, (%edx, %esi); max[i] ← b[i]  
cont: incl %esi                ; i++  
      jmp for  
  
fin:  ; Restaurar Registros  
      popl %ebp  
      ret
```

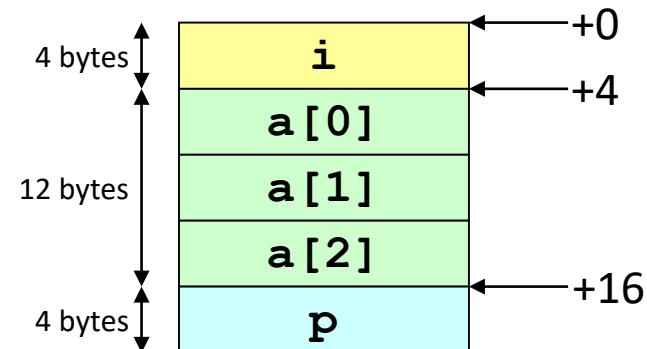
Tipos de datos estructurados

Estructuras (struct)

- conjunto heterogéneo de datos
 - ✓ almacenados de forma contigua en memoria
 - ✓ referenciados por su nombre

Ejemplo:

```
typedef struct {  
    int i;  
    int a[3];  
    int *p;  
} X;  
X S;  
  
Init(&S);
```



Ejemplo:

```
void Init (X *S) {  
    (*S).i = 1;  
    S->a[2] = 0;  
    S->p = &(*S).a[0];  
}
```

Tipos de datos estructurados

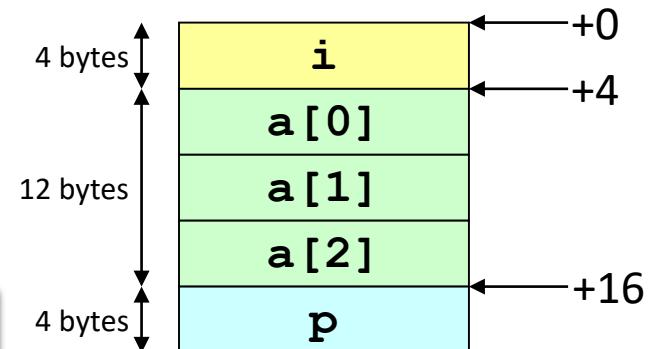
Estructuras (struct)

Ejemplo:

```
typedef struct {  
    int i;  
    int a[3];  
    int *p;  
} X;  
  
X S;  
  
Init(&S);
```

Traducción:

```
Init: push %ebp  
      movl %esp,%ebp  
      movl 8(%ebp),%edx  
      movl $1,(%edx)  
      movl $0,12(%edx)  
      leal 4(%edx),%eax  
      movl %eax,16(%edx)  
      popl %ebp  
      ret
```



Ejemplo:

```
void Init (X *S) {  
    (*S).i = 1;  
    S->a[2] = 0;  
    S->p = &(*S).a[0];  
}
```

Alineamiento de datos

■ Alineamiento de datos

- Un tipo de dato primitivo requiere k bytes
 - ✓ La dirección debe ser múltiplo de k
 - ✓ En algunas máquinas es obligatorio. Aconsejable en x86
 - ✓ Trato distinto en Windows y Linux

■ Motivación para alinear datos

- Accesos a memoria por longword o quadwords alineados
- Accesos no alineados pueden provocar que un mismo dato se encuentre en 2 líneas de cache diferentes.
- Memoria virtual: problemas si el dato está entre dos páginas

■ Compilador

- Inserta “espacios” en la estructura para asegurar que los datos están alineados.

Alineamiento de datos

■ Alineamiento en linux-32 (gcc):

- **char** (1 byte): alineado a 1-byte (**no hay restricciones en la @**)
- **short** (2 bytes): alineado a 2-bytes (**el bit más bajo de la @ debe ser 0**)
- **int** (4 bytes): alineado a 4-bytes (**los 2 bits más bajos de la @ deben ser 00**)
- **puntero** (4 bytes): alineado a 4-bytes
- **double** (8 bytes): alineado a 4-bytes
- **Long double** (12 bytes): alineado a 4-bytes

■ **Offsets dentro de una estructura:**

- deben satisfacer los requerimientos de alineamiento de sus elementos

■ **Dirección de la estructura**

- Cada estructura tiene un requerimiento de alineamiento k
- k = el mayor de los alineamientos de cualquier elemento
- La @ inicial y el tamaño de la estructura debe ser múltiplo de k

Alineamiento de datos

■ Diferencias linux-64:

- **double** (8 bytes): alineado a 8-bytes.
- **long double** (16 bytes): alineado a 16-bytes.
- **puntero** (8 bytes): alineado a 8-bytes.

■ Diferencias windows-32:

- **double** (8 bytes): alineado a 8-bytes.
- **long double** (10 bytes): alineado a 2-bytes

Alineamiento de datos: Ejemplo

Ejemplo:

```
struct S1 {  
    char c;    // alineado a 1  
    int i[2]; // alineado a 4  
    double v; // alineado a 4 (8 en Linux-64)  
} *p;
```

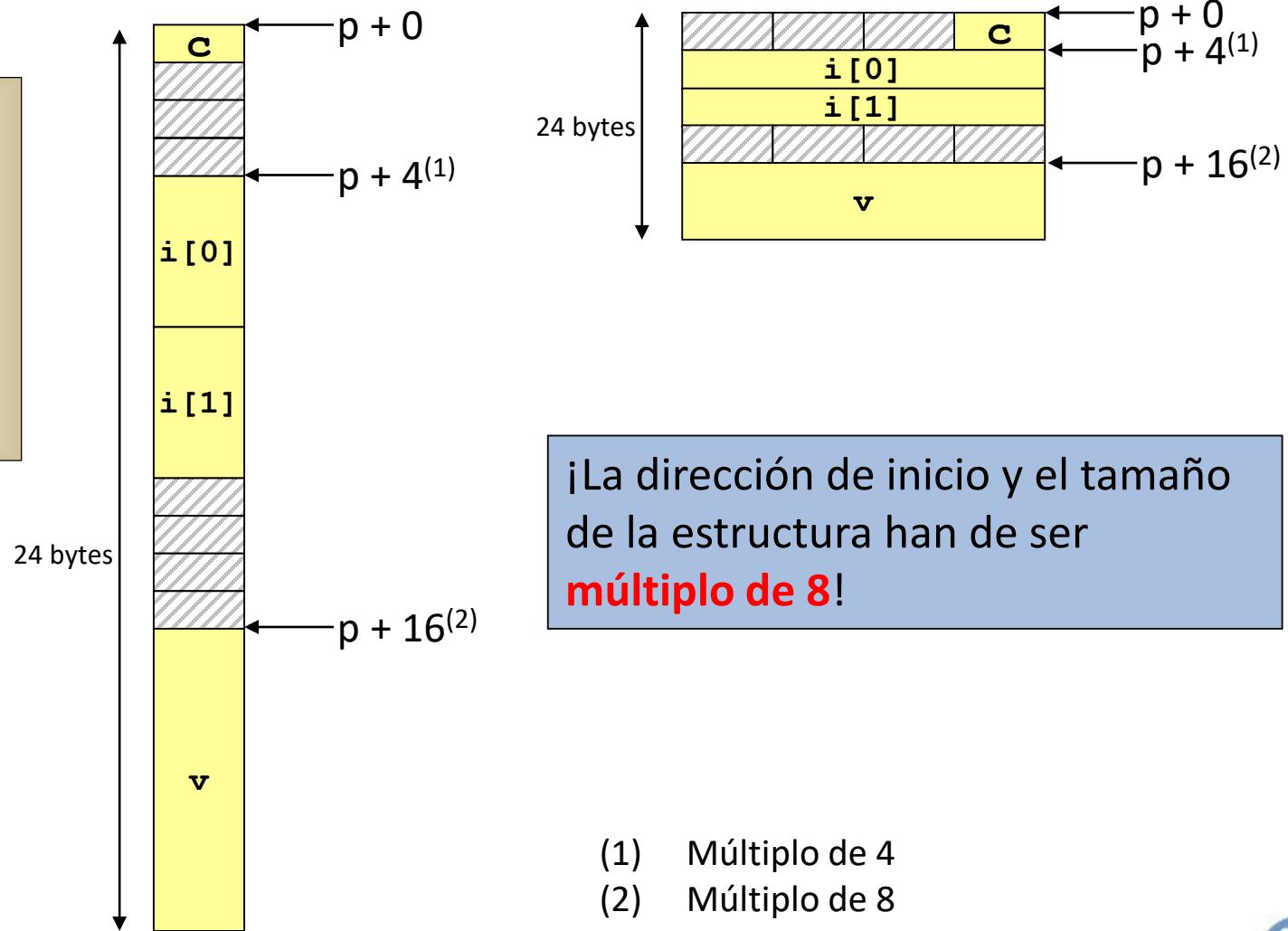
- (Linux-32) $k = \max(1, 4, 4) = 4$
- (Linux-64) $k = \max(1, 4, 8) = 8$

Alineamiento de datos: Ejemplo en Linux-64

- $k = 8$ debido al elemento *double*

Ejemplo:

```
struct S1 {  
    char c;  
    int i[2];  
    double v;  
}*p;
```

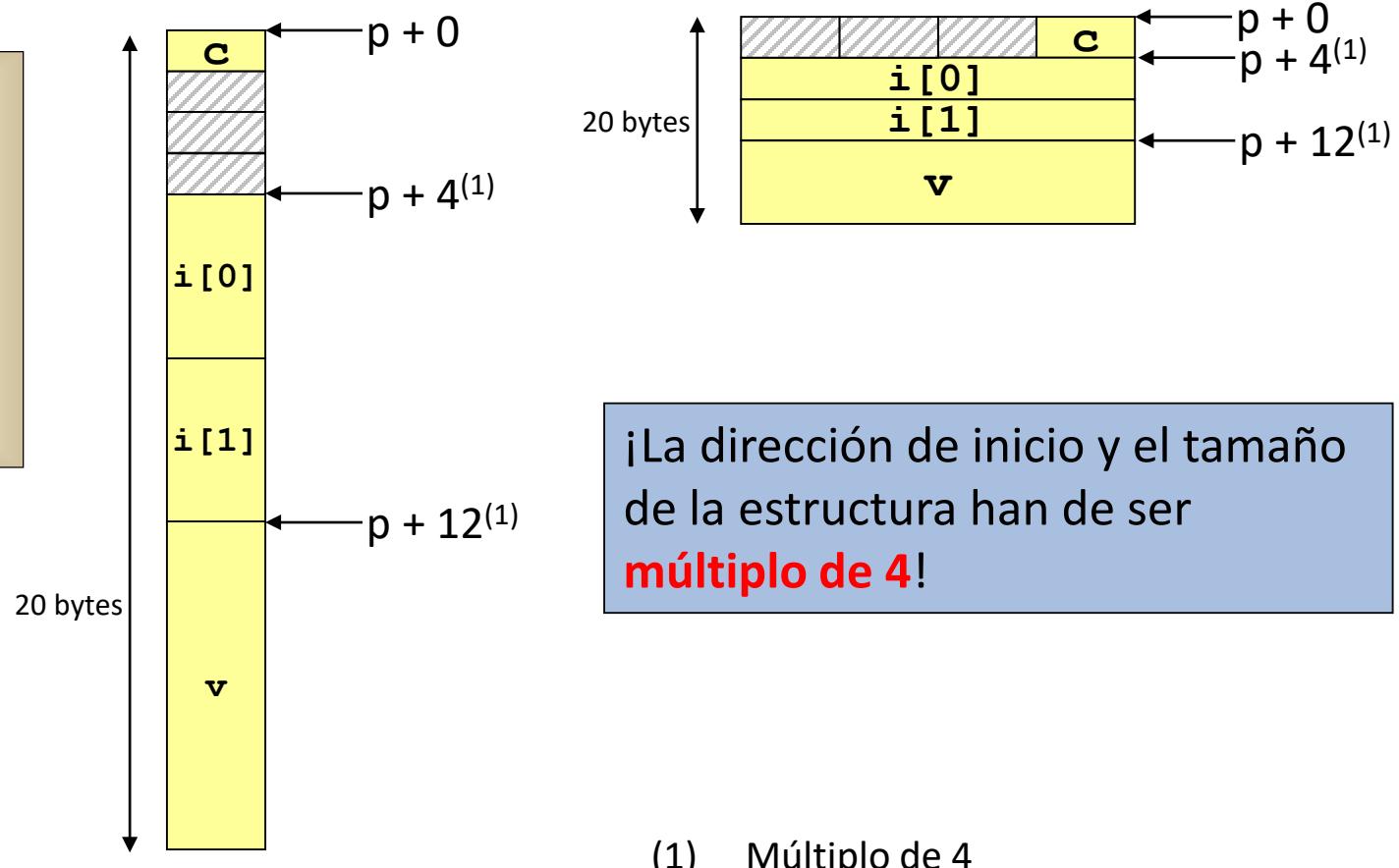


Alineamiento de datos: Ejemplo en Linux-32

- **k = 4** debido a que el elemento *double* se trata a nivel de alineamiento como un elemento de 4 bytes.

Ejemplo:

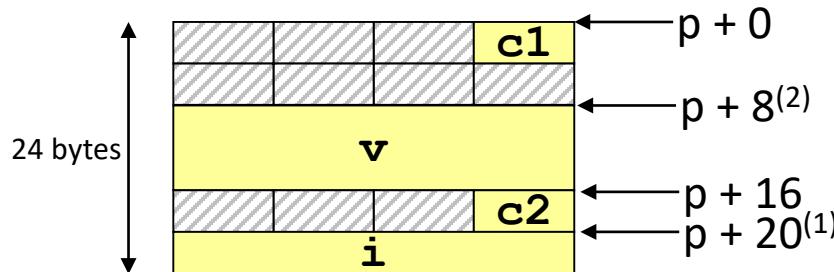
```
struct S1 {  
    char c;  
    int i[2];  
    double v;  
}*p;
```



Alineamiento y orden de los elementos

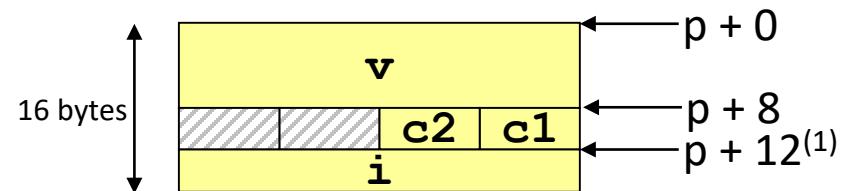
- El orden de los elementos de una estructura influye en su tamaño.
 - Ejemplo en Linux-64

```
struct S4 {  
    char c1;  
    double v;  
    char c2;  
    int i;  
} *p;
```



- (1) Múltiplo de 4
(2) Múltiplo de 8

```
struct S5 {  
    double v;  
    char c1;  
    char c2;  
    int i;  
} *p;
```



¡La dirección de inicio y el tamaño de la estructura han de ser **múltiplo de 8!**

Alineamiento de datos

- El orden de los elementos de una estructura influye en su tamaño.

```
struct S4 {  
    char c1;  
    double v;  
    char c2;  
    int i;  
} *p;
```

```
struct S5 {  
    double v;  
    char c1;  
    char c2;  
    int i;  
} *p;
```

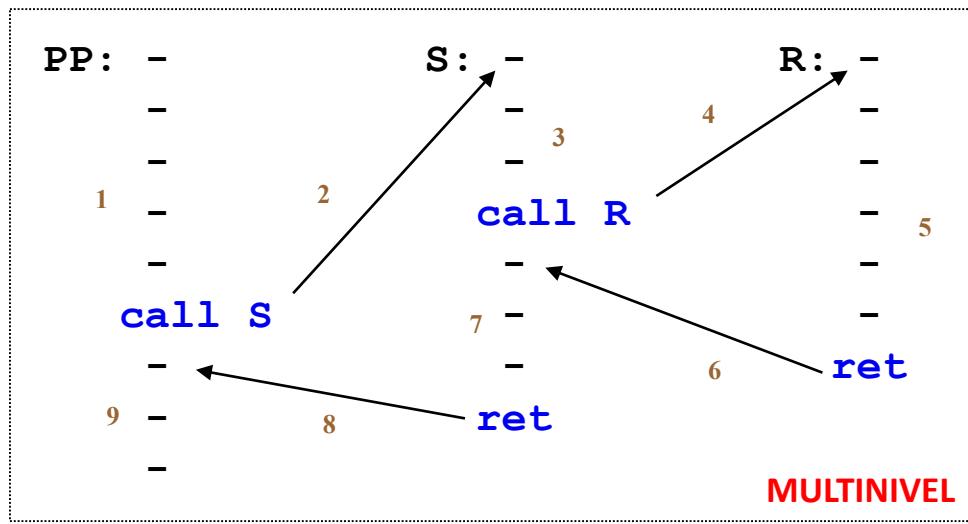
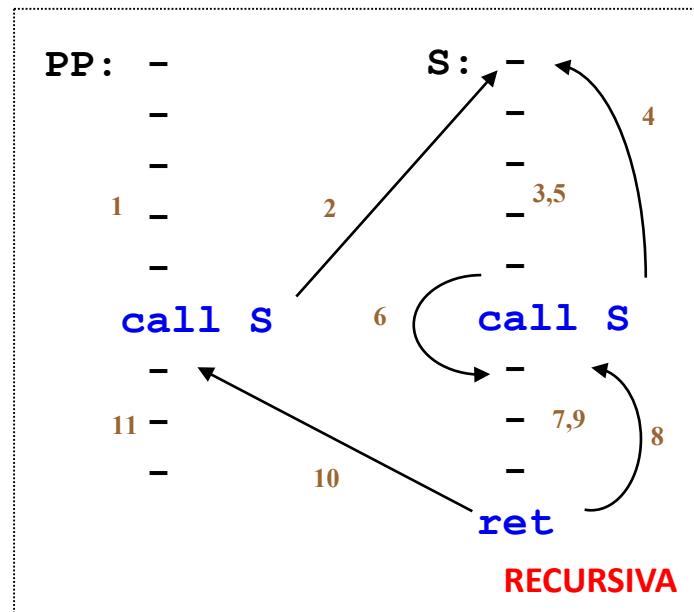
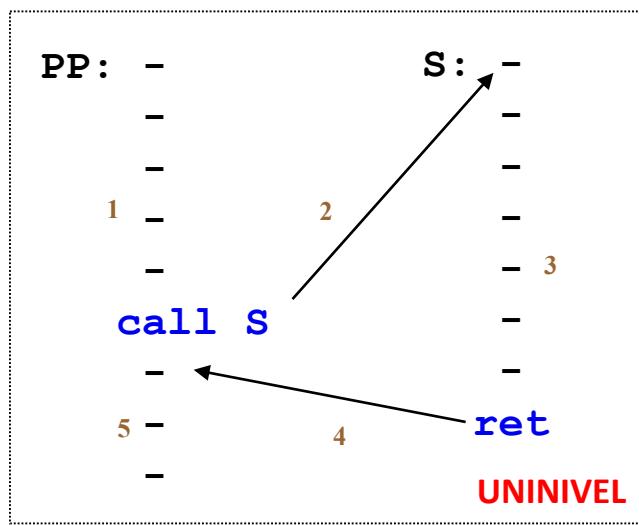
- El programador de C puede reordenar los elementos de la estructura para minimizar el espacio ocupado.
- Sin embargo, el programador de ensamblador **NO** puede realizar esta optimización cuando enlaza ensamblador con C.

GESTION DE SUBRUTINAS

Definiciones

- **Subrutina:** Conjunto de instrucciones de LM que realiza una tarea específica y que puede ser activada (llamada) desde cualquier punto de un programa o desde la propia subrutina
- **Activación interna:** la llamada se hace desde la propia subrutina
- **Activación externa:** la llamada se hace desde el programa principal o desde otra subrutina
- Entre **el 5 y el 10%** de las instrucciones que ejecuta un procesador son **llamadas o retornos de subrutinas.**
- **Clasificación de las subrutinas**
 - Uninivel
 - Multinivel
 - Recursivas
 - Reentrantes
 - No reentrantes

Tipos de subrutinas



¿Vale la pena usar subrutinas?

■ Ventajas del uso de subrutinas

- El código ocupa **menos espacio** en memoria
- El código está **más estructurado**
 - ✓ facilidad de depuración
 - ✓ facilidad de expansión o modificación
 - ✓ posibilidad de usar librerías públicas
- El LM refleja la idea fundamental de los lenguajes estructurados de alto nivel: la existencia de **funciones** y **procedimientos**

■ Inconvenientes del uso de subrutinas

- El **tiempo de ejecución** de los programas aumenta debido a:
 - ✓ la ejecución de las instrucciones de llamada y retorno de subrutina
 - ✓ el paso de parámetros
- La **complejidad del procesador** es mayor porque debe añadirse hardware específico para la gestión **eficiente** de subrutinas

Terminología

- Parámetros
 - ✓ Valor
 - ✓ Referencia
- Variables locales
- Invocación
- Retorno resultado
- Cuerpo subrutina

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
    return sum;  
}  
  
void PDOT(int M[10][10], int *p) {  
    int i;  
    *p = 0;  
    for (i=0; i<10; i++)  
        *p += DOT(&M[0][0], &M[i][0], 10);  
}
```

Convenciones en C-Linux 32 bits

- Los **parámetros** se pasan **por la pila de derecha a izquierda**
 - Los **vectores y matrices** siempre **se pasan por referencia**
 - Los **structs** se pasan **por valor**, no importa el tamaño
 - Los parámetros de tipo **caracter** (1 byte) ocupan **4 bytes**
 - Los parámetros de tipo **short** (2 bytes) ocupan **4 bytes**
- Las **variables locales** están alineadas en la pila con la misma convención que en un struct
 - Char en cualquier dirección
 - Short en direcciones múltiplos de 2
 - Integer en direcciones múltiplos de 4
 - El **tamaño** del conjunto de variables locales debe ser **múltiplo de 4** para que la pila quede bien alineada
- Los **registros**
 - %ebp, %esp se salvan **siempre** implícitamente en la gestión de subrutinas 
 - %ebx, %esi, %edi **se han de salvar** si son modificados
 - %eax, %ecx, %edx **se pueden modificar** en el interior de una subrutina.
Si es necesario, el LLAMADOR ha de salvarlos
- Los **resultados** se devuelven siempre en **%eax**
- La pila debe quedar siempre alineada a 4

Bloque de activación

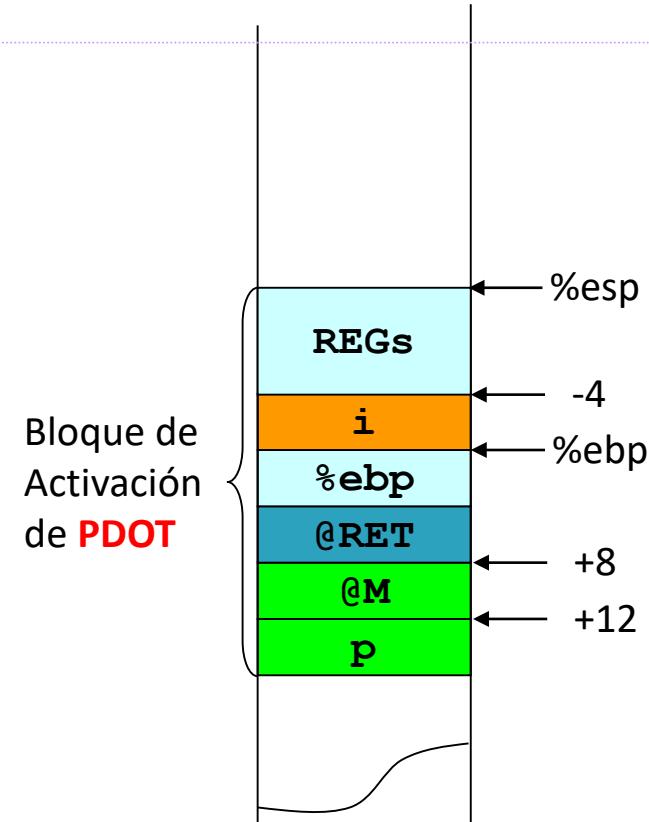
PILA

{código llamador PDOT}
empilar parámetros PDOT
call PDOT

...

PDOT: pushl %ebp
movl %esp, %ebp
subl \$4, %esp
salvar registros
-
-
-

```
void PDOT(int M[10][10], int *p) {  
    int i;  
    *p = 0;  
    for (i=0; i<10; i++)  
        *p += DOT(&M[0][0], &M[i][0], 10);  
}
```



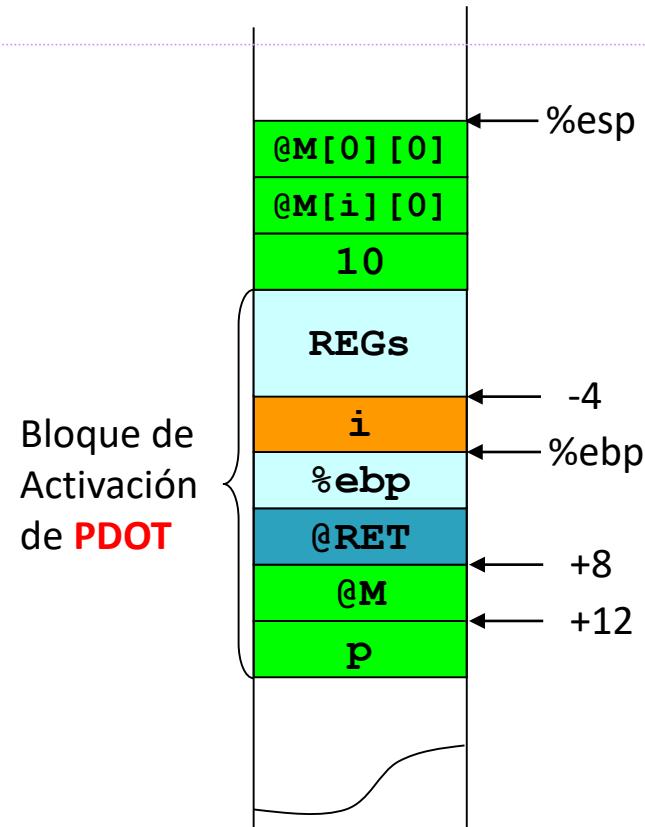
Ejemplo de Subrutinas

1. Paso de parámetros

PDOT:
-
-
-

```
pushl $10  
imull $10, -4(%ebp), %edx  
movl 8(%ebp), %ebx  
leal (%ebx,%edx,4), %eax  
pushl %eax  
pushl %ebx
```

```
void PDOT(int M[10][10], int *p) {  
    int i;  
    *p = 0;  
    for (i=0; i<10; i++)  
        *p += DOT(&M[0][0], &M[i][0], 10);  
}
```



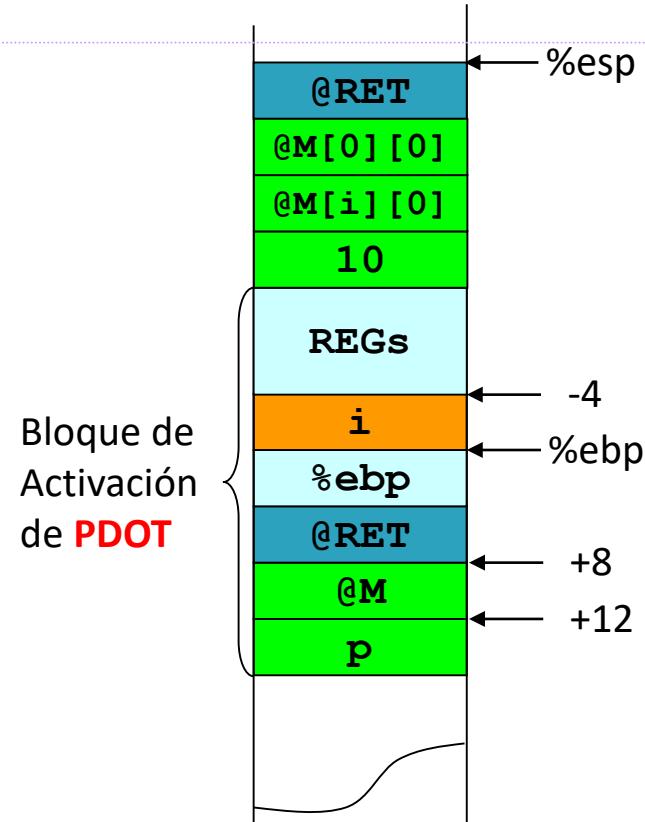
Ejemplo de Subrutinas

2. Llamada a la subrutina

PDOT:

```
-  
-  
-  
  
pushl $10  
imull $10, -4(%ebp), %edx  
movl 8(%ebp), %ebx  
leal (%ebx, %edx, 4), %eax  
pushl %eax  
pushl %ebx  
call DOT
```

```
void PDOT(int M[10][10], int *p) {  
    int i;  
    *p = 0;  
    for (i=0; i<10; i++)  
        *p += DOT(&M[0][0], &M[i][0], 10);  
}
```

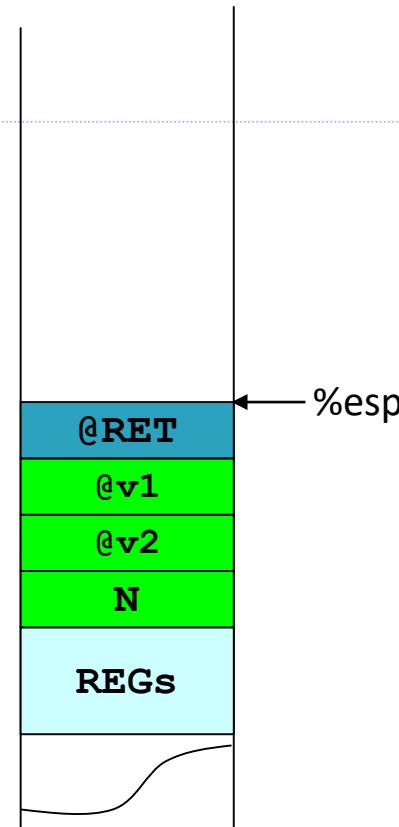


Ejemplo de Subrutinas

2. Saltamos a la subrutina

DOT:

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```

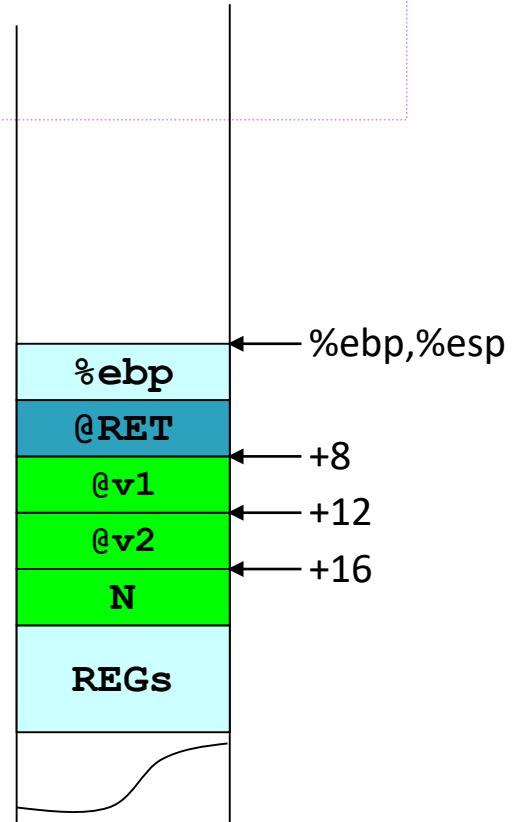


Ejemplo de Subrutinas

3. Enlace dinámico y puntero al bloque de activación

DOT: `pushl %ebp`
`movl %esp, %ebp`

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```

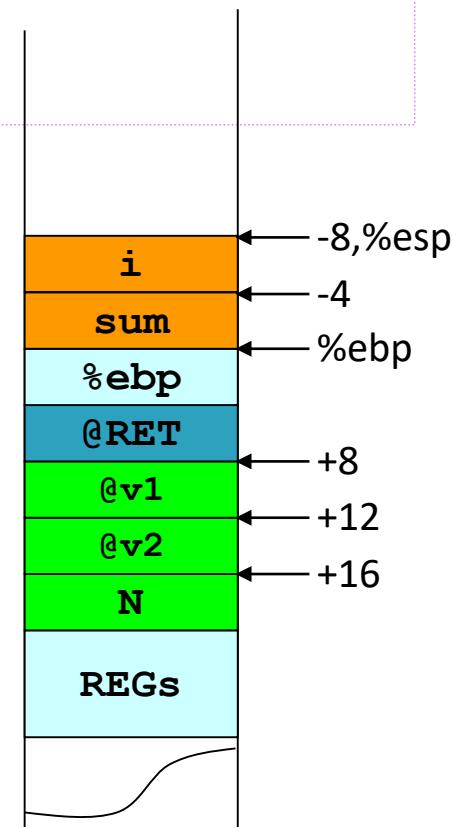


Ejemplo de Subrutinas

4. Reserva espacio para variables locales

DOT: pushl %ebp
movl %esp, %ebp
subl \$8, %esp

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```



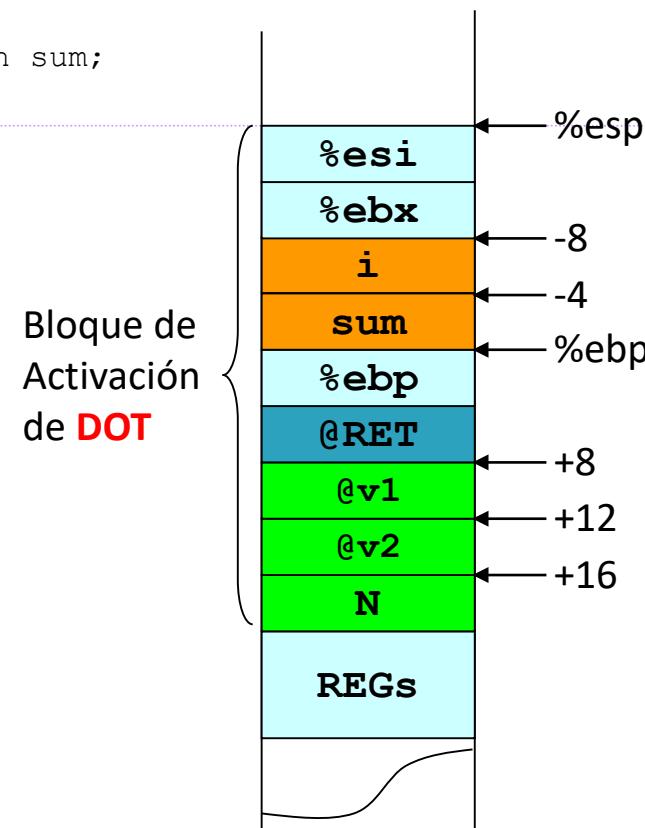
Ejemplo de Subrutinas

5. Salvar estado del llamador

DOT:

```
pushl %ebp  
movl %esp, %ebp  
subl $8, %esp  
pushl %ebx  
pushl %esi
```

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```

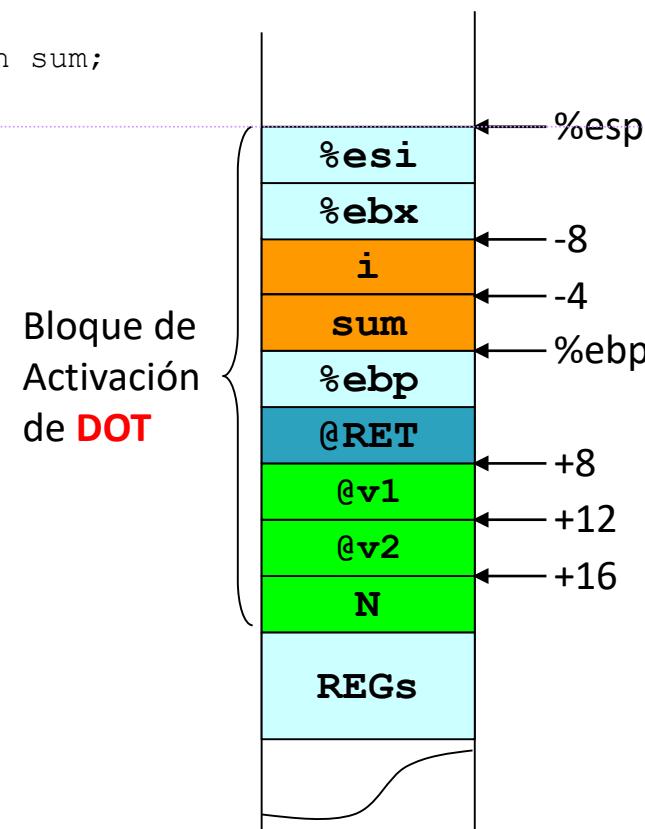


Ejemplo de Subrutinas

6. Cuerpo subrutina

```
DOT: pushl %ebp  
      movl %esp, %ebp  
      subl $8, %esp  
      pushl %ebx  
      pushl %esi  
      movl 8(%ebp),%ebx  
      movl 12(%ebp),%esi  
      movl $0,-4(%ebp)  
      xorl %edx,%edx  
  
for: cmpl 16(%ebp),%edx  
      jge end  
      movl (%esi,%edx,4),%ecx  
      imull (%ebx,%edx,4),%ecx  
      addl %ecx,-4(%ebp)  
      incl %edx  
      jmp for  
  
end:
```

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```



Ejemplo de Subrutinas

7. Mover resultado a %eax

DOT: pushl %ebp

movl %esp, %ebp

subl \$8, %esp

pushl %ebx

pushl %esi

movl 8(%ebp), %ebx

movl 12(%ebp), %esi

movl \$0, -4(%ebp)

xorl %edx, %edx

for: cmpl 16(%ebp), %edx

jge end

movl (%esi,%edx,4), %ecx

imull (%ebx,%edx,4), %ecx

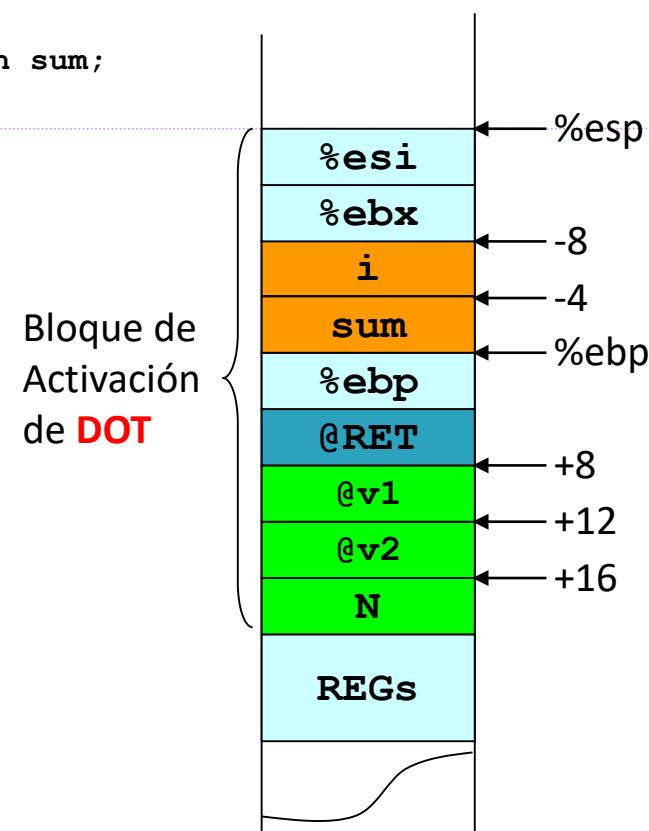
addl %ecx, -4(%ebp)

incl %edx

jmp for

end: movl -4(%ebp), %eax

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```

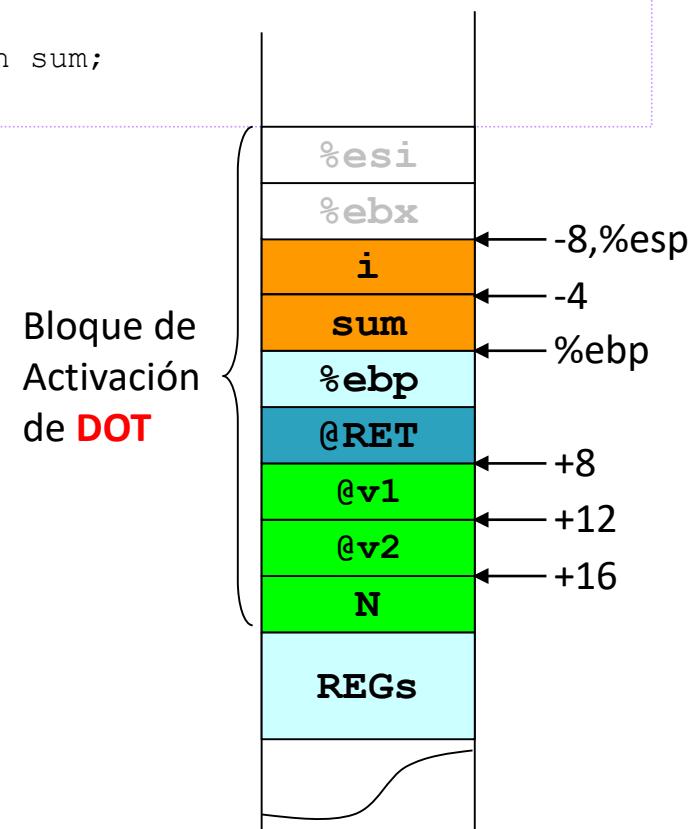


Ejemplo de Subrutinas

8. Restaurar estado llamador

```
DOT: pushl %ebp  
      movl %esp, %ebp  
      subl $8, %esp  
      pushl %ebx  
      pushl %esi  
      movl 8(%ebp), %ebx  
      movl 12(%ebp), %esi  
      movl $0, -4(%ebp)  
      xorl %edx, %edx  
  
for: cmpl 16(%ebp), %edx  
      jge end  
      movl (%esi,%edx,4), %ecx  
      imull (%ebx,%edx,4), %ecx  
      addl %ecx, -4(%ebp)  
      incl %edx  
      jmp for  
  
end: movl -4(%ebp), %eax  
      popl %esi  
      popl %ebx
```

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```



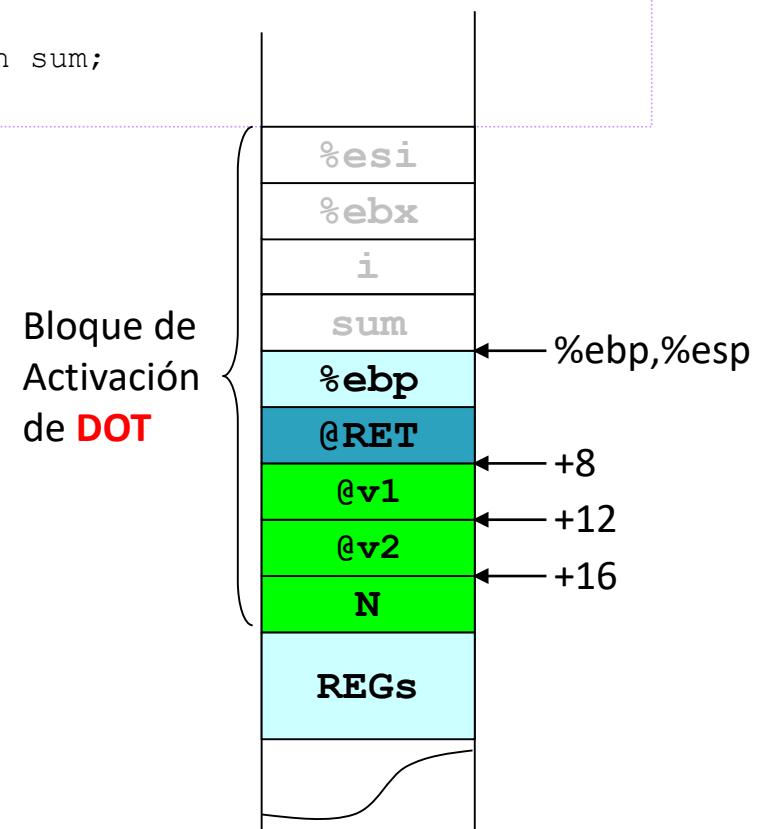
Ejemplo de Subrutinas

9. Eliminar variables locales

DOT:

```
pushl %ebp  
movl %esp, %ebp  
subl $8, %esp  
pushl %ebx  
pushl %esi  
movl 8(%ebp), %ebx  
movl 12(%ebp), %esi  
movl $0, -4(%ebp)  
xorl %edx, %edx  
  
for: cmpl 16(%ebp), %edx  
jge end  
movl (%esi,%edx,4), %ecx  
imull (%ebx,%edx,4), %ecx  
addl %ecx, -4(%ebp)  
incl %edx  
jmp for  
  
end: movl -4(%ebp), %eax  
popl %esi  
popl %ebx  
movl %ebp, %esp
```

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```



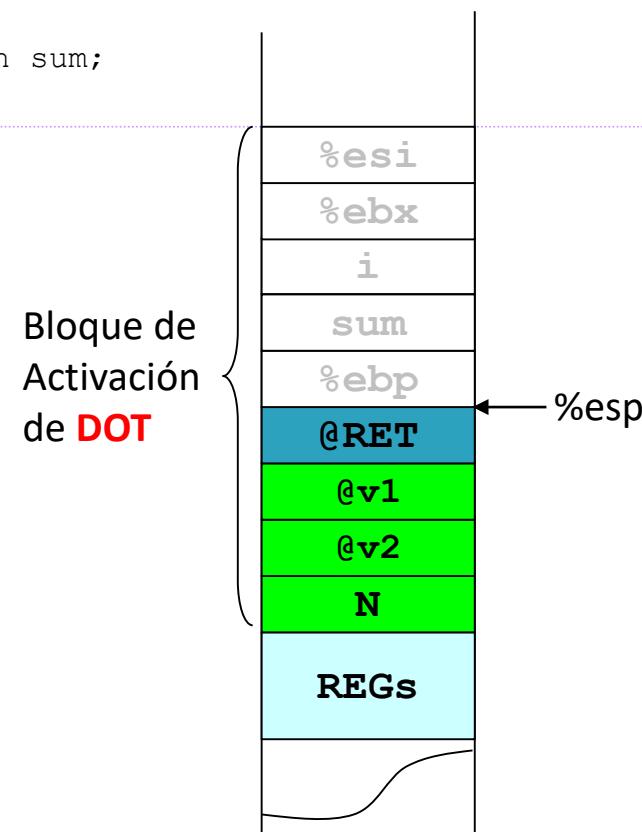
Ejemplo de Subrutinas

10. Deshacer enlace dinámico

DOT:

```
pushl %ebp  
movl %esp, %ebp  
subl $8, %esp  
pushl %ebx  
pushl %esi  
movl 8(%ebp), %ebx  
movl 12(%ebp), %esi  
movl $0, -4(%ebp)  
xorl %edx, %edx  
  
for: cmpl 16(%ebp), %edx  
jge end  
movl (%esi,%edx,4), %ecx  
imull (%ebx,%edx,4), %ecx  
addl %ecx, -4(%ebp)  
incl %edx  
jmp for  
  
end: movl -4(%ebp), %eax  
popl %esi  
popl %ebx  
movl %ebp, %esp  
popl %ebp
```

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```

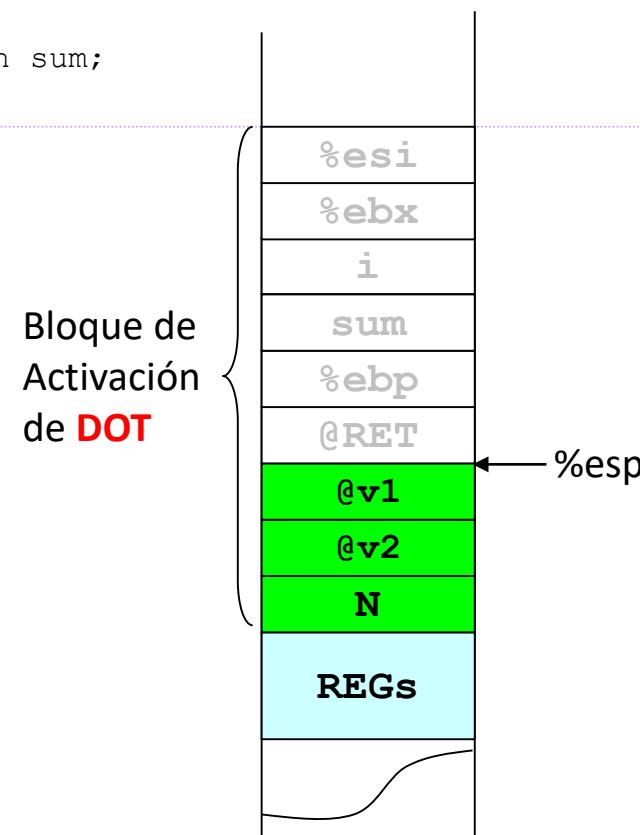


Ejemplo de Subrutinas

11. Retorno subrutina

```
DOT: pushl %ebp  
      movl %esp, %ebp  
      subl $8, %esp  
      pushl %ebx  
      pushl %esi  
      movl 8(%ebp), %ebx  
      movl 12(%ebp), %esi  
      movl $0, -4(%ebp)  
      xorl %edx, %edx  
for:  cmpl 16(%ebp), %edx  
      jge end  
      movl (%esi,%edx,4), %ecx  
      imull (%ebx,%edx,4), %ecx  
      addl %ecx, -4(%ebp)  
      incl %edx  
      jmp for  
end:  movl -4(%ebp), %eax  
      popl %esi  
      popl %ebx  
      movl %ebp, %esp  
      popl %ebp  
ret
```

```
int DOT(int v1[], int v2[], int N) {  
    int i, sum;  
  
    sum = 0;  
    for (i=0; i<N; i++)  
        sum += v1[i] * v2[i];  
  
    return sum;  
}
```



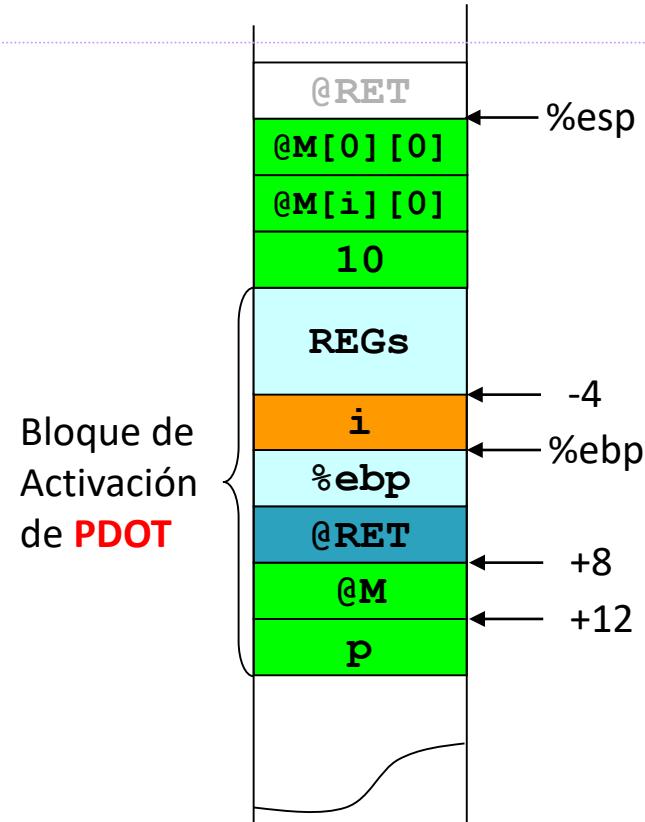
Ejemplo de Subrutinas

11. Volvemos a la subrutina

PDOT:

```
-  
-  
-  
  
pushl $10  
imull $10, -4(%ebp), %edx  
movl 8(%ebp), %ebx  
leal (%ebx, %edx, 4), %eax  
pushl %eax  
pushl %ebx  
call DOT
```

```
void PDOT(int M[10][10], int *p) {  
    int i;  
    *p = 0;  
    for (i=0; i<10; i++)  
        *p += DOT(&M[0][0], &M[i][0], 10);  
}
```



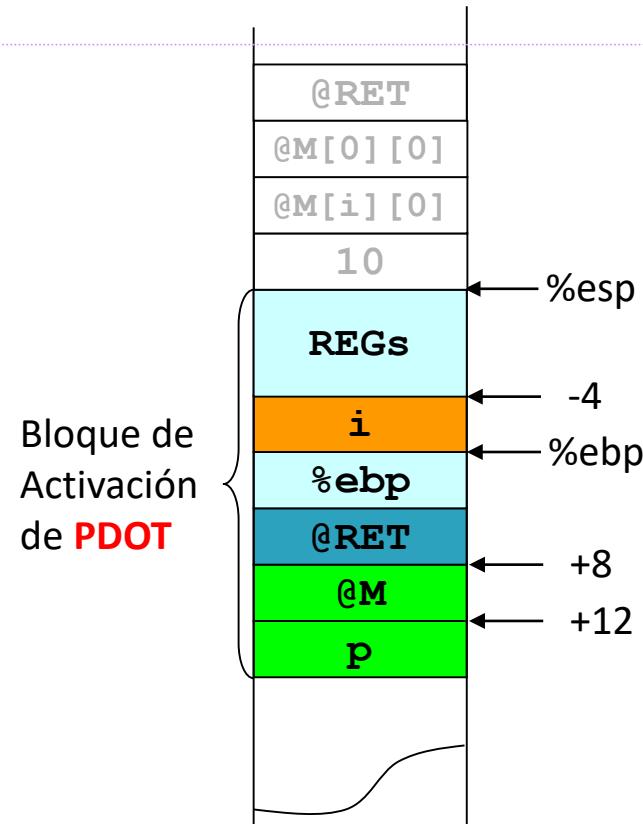
Ejemplo de Subrutinas

12. Eliminar parámetros

PDOT:

```
-  
-  
-  
  
pushl $10  
imull $10,-4(%ebp),%edx  
movl 8(%ebp),%ebx  
leal (%ebx,%edx,4),%eax  
pushl %eax  
pushl %ebx  
call DOT  
addl $12,%esp
```

```
void PDOT(int M[10][10], int *p) {  
    int i;  
    *p = 0;  
    for (i=0; i<10; i++)  
        *p += DOT(&M[0][0],&M[i][0],10);  
}
```



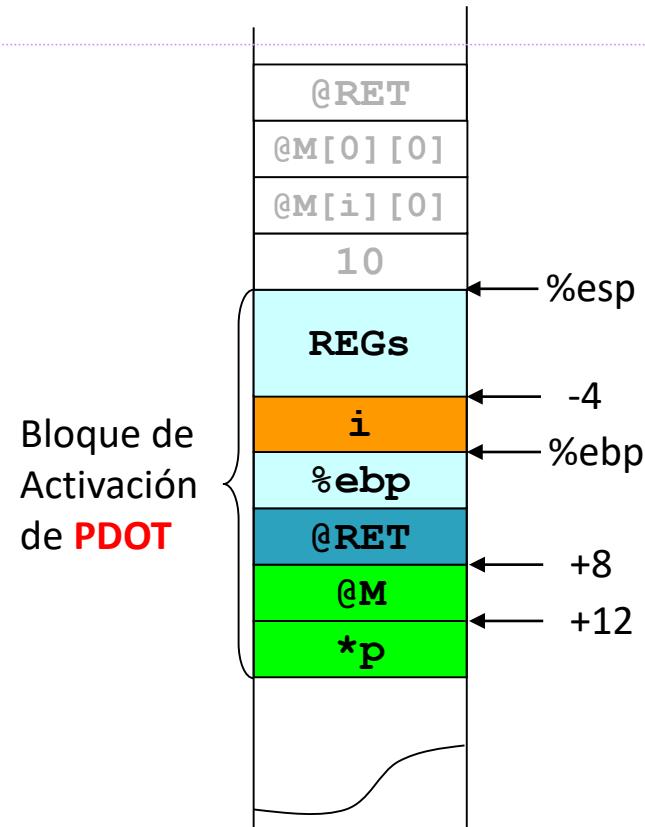
Ejemplo de Subrutinas

13. Recoger/usar resultado

PDOT:

```
-  
-  
-  
  
pushl $10  
imull $10,-4(%ebp),%edx  
movl 8(%ebp),%ebx  
leal (%ebx,%edx,4),%eax  
pushl %eax  
pushl %ebx  
call DOT  
addl $12,%esp  
movl 12(%ebp),%ebx  
addl %eax,(%ebx)
```

```
void PDOT(int M[10][10], int *p) {  
    int i;  
    *p = 0;  
    for (i=0; i<10; i++)  
        *p += DOT(&M[0][0],&M[i][0],10);  
}
```



Pasos en la Gestión de subrutinas

PDOT:

-
-
-
- 1 Paso de parámetros**
- 2 Llamada subrutina**
- 12 elimina parámetros**
- 13 Recoger/usar resultado**
-
-

DOT:

- 3 Enlace dinámico, puntero bloque de activación**
- 4 Reserva espacio variables locales**
- 5 Salvar estado llamador**
- 6 Cuerpo subrutina**
- 7 Mover resultado a eax**
- 8 Restaura estado**
- 9 elimina variables locales**
- 10 Deshacer enlace dinámico**
- 11 retorno de subrutina**

Gestión de Registros

- Los registros **%eax, %ecx, %edx se pueden modificar** en el interior de una subrutina.
Si es necesario, el **LLAMADOR** ha de salvarlos

```
PDOT:    -  
          -  
          movl $0, %ecx  
for:     cmpl $10, %ecx  
          jge ffor  
          pushl $10  
          imull $10, %ecx, %edx  
          movl 8(%ebp), %ebx  
          leal (%ebx, %edx, 4), %eax  
          pushl %eax  
          pushl %ebx  
          call DOT ;puede machacar %ecx  
          addl $12, %esp  
          movl 12(%ebp), %ebx  
          addl %eax, (%ebx)  
          incl %ecx  
          jmp for:  
  
ffor:   -  
          -
```

Usamos %ecx como contador de bucle

```
void PDOT(int M[10][10], int *p) {  
    int i; // almacenamos i en %ecx  
    *p = 0;  
    for (i=0; i<10; i++)  
        *p += DOT(&M[0][0], &M[i][0], 10);  
}
```

```
DOT: pushl %ebp  
       movl %esp, %ebp  
       subl $8, %esp  
       pushl %ebx  
       pushl %esi  
       ...  
       movl (%esi, %edx, 4), %ecx  
       imull (%ebx, %edx, 4), %ecx  
       ...  
       popl %esi  
       popl %ebx  
       movl %ebp, %esp  
       popl %ebp  
       ret
```

Gestión de Registros

- Los registros **%eax, %ecx, %edx se pueden modificar** en el interior de una subrutina.
Si es necesario, el **LLAMADOR** ha de salvarlos

PDOT: -

```
    movl $0, %ecx
for: cmpl $10, %ecx
      jge ffor
      pushl %ecx
      pushl $10
      imull $10, %ecx, %edx
      movl 8(%ebp), %ebx
      leal (%ebx, %edx, 4), %eax
      pushl %eax
      pushl %ebx
      call DOT ;puede machacar %ecx
      addl $12, %esp
      movl 12(%ebp), %ebx
      addl %eax, (%ebx)
      popl %ecx
      incl %ecx
      jmp for:
ffor:
```

Mejor aun usar %ebx, %esi o
%edi en lugar de %ecx como
contador de bucle

```
void PDOT(int M[10][10], int *p) {
    int i; // almacenamos i en %ecx
    *p = 0;
    for (i=0; i<10; i++)
        *p += DOT(&M[0][0], &M[i][0], 10);
}
```

DOT: pushl %ebp

```
    movl %esp, %ebp
    subl $8, %esp
```

pushl %ebx

pushl %esi

...

movl (%esi,%edx,4), %ecx

imull (%ebx,%edx,4), %ecx

...

popl %esi

popl %ebx

```
    movl %ebp, %esp
```

popl %ebp

ret

Gestión de Registros

PDOT:

-
-
- 0 Salvar registros llamador
- 1 Paso de parámetros
- 2 Llamada subrutina
- 12 elimina parámetros
- 13 Recoger/usar resultado
- 14 restaurar registros llamador
-
-

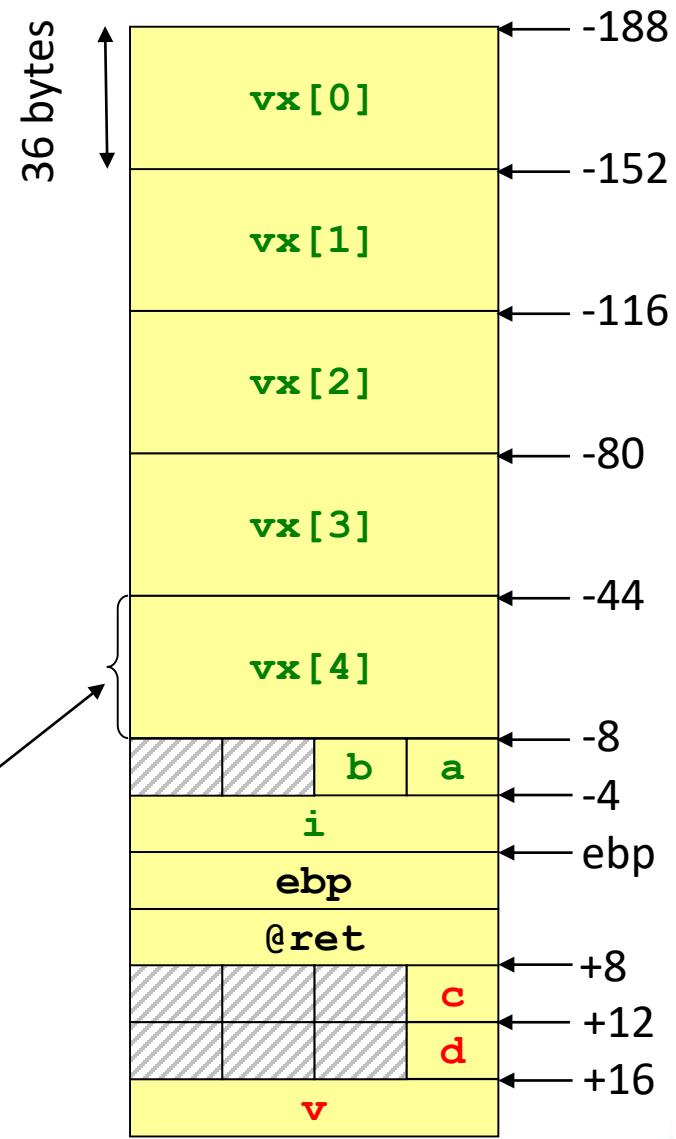
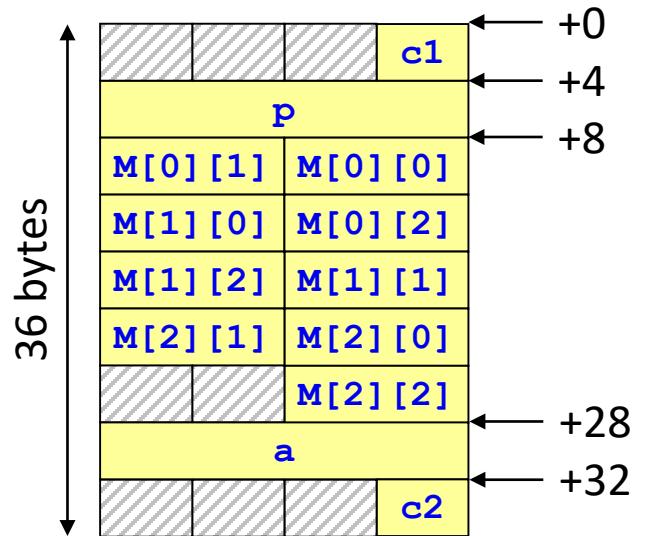
DOT:

- 3 Enlace dinámico, puntero bloque de activación
- 4 Reserva espacio variables locales
- 5 Salvar estado llamador
- 6 Cuerpo subrutina
- 7 Mover resultado a eax
- 8 Restaura estado
- 9 elimina variables locales
- 10 Deshacer enlace dinámico
- 11 retorno de subrutina

Ejemplos de Subrutinas y Structs

```
typedef struct {  
    char c1;  
    char *p;  
    unsigned short M[3][3];  
    int a;  
    char c2;  
} X;
```

```
int rut (char c, char d, int v[4])  
{  
    X vx[5];  
    char a;  
    char b;  
    int i;  
    ...  
}
```



Ejemplos de Subrutinas y Structs

```
typedef struct {  
    char c1;  
    char *p;  
    unsigned short M[3][3];  
    int a;  
    char c2;  
} X;  
  
int rut2 (X sx, X *px)  
{  
    ...  
}
```

