

문제 data처리 명령어의 3가지 유형

다음 3가지 명령의 기계어를 작성하고 기능을 설명하라.

(단, r3에는 mov r3, #3, 명령으로 3 이 저장되어 있고, lsl은 logical shift left명령어이다.)

- ① add r0, r1, r2, lsl r3
- ② add r0, r1, r2, lsl #16
- ③ add r0, r2, #0x9000 0000

<풀이> data처리 명령의 format은 아래와 같다. 상세한 것은 다음 페이지(A)에 있음

| | | | | | | | |
|------|----------------|----------|--------|-------|----|----|----------|
| 31 | 28 27 26 25 24 | 21 20 19 | 16 15 | 12 11 | 0 | | |
| Cond | 00 | I | OpCode | S | Rn | Rd | Operand2 |

cond : condition code summary의 맨 마지막 suffix가 AL, flags무시, alaway에 해당하므로 1110 이 된다

opcode : ARM data 처리 명령표 페이지(B)의 opcode항을 보면 add는 0100 이 된다.

I : 그림 (A)를 보면 문제의 1,2의 경우는 그 값이 0 이고 3의 경우는 1 이 된다
(Immediate난이다)

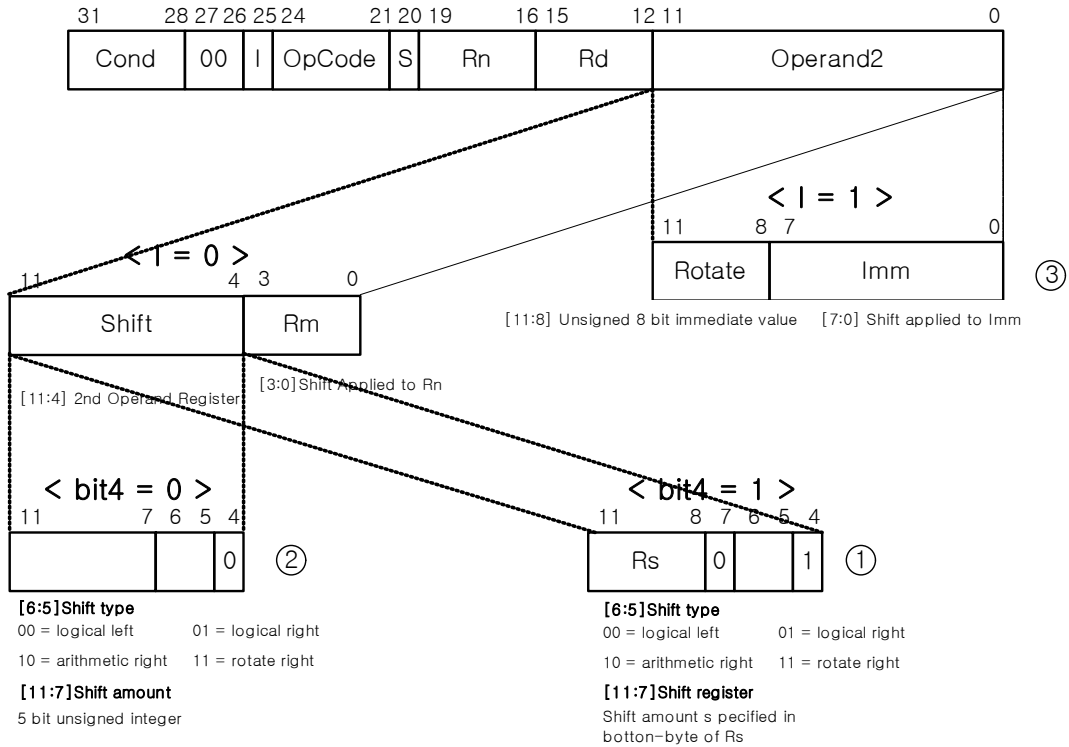
Rn, Rd : ①, ②, ③ 에 따라 상응하는 레지스터를 보여준다.

S : set condition set 신호로 명령 수행결과 CPSR에 설정 여부를 결정한다.

ARM condition codes.

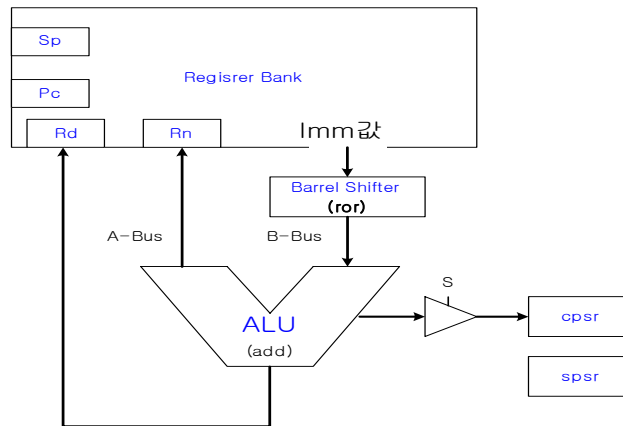
| Opcode [31 : 28] | Memonic extension | Interpretation | Status flag for execution |
|---------------------|----------------------|-----------------------------------|------------------------------|
| 0000 | EQ | Equal / equal zero | Z set |
| 0001 | NE | Not equal | Z clear |
| 0010 | CS/HS | Carry set / unsigned high or same | C set |
| 0011 | CC/LO | Carry clear / unsigned lower | C clear |
| 0100 | MI | Minus / negative | N set |
| 0101 | PL | Plus / positive or zero | N clear |
| 0110 | VS | Overflow | V set |
| 0111 | VC | No overflow | V clear |
| 1000 | HI | Unsigned higher | C set and Z clear |
| 1001 | LS | Unsigned lower or same | C clear or Z clear |
| 1010 | GE | Signed greater than or equal | N equal to V |
| 1011 | LT | Signed less than | N is not equals V |
| 1100 | GT | Signed greater than | Z clear and N equals V |
| 1101 | LE | Signed less than or equa | Z set or N is not equal to V |
| 1110 | AL | Always | any |
| 1111 | NV | Never(do not use!) | none |

그림(A) Intruction Set- Data Processing inst.



참고 Data처리 명령의 세가지 종류

Data처리 명령은 그림 (A)에서와 같이 크게 다음 3가지로 분류 할 수 있다.



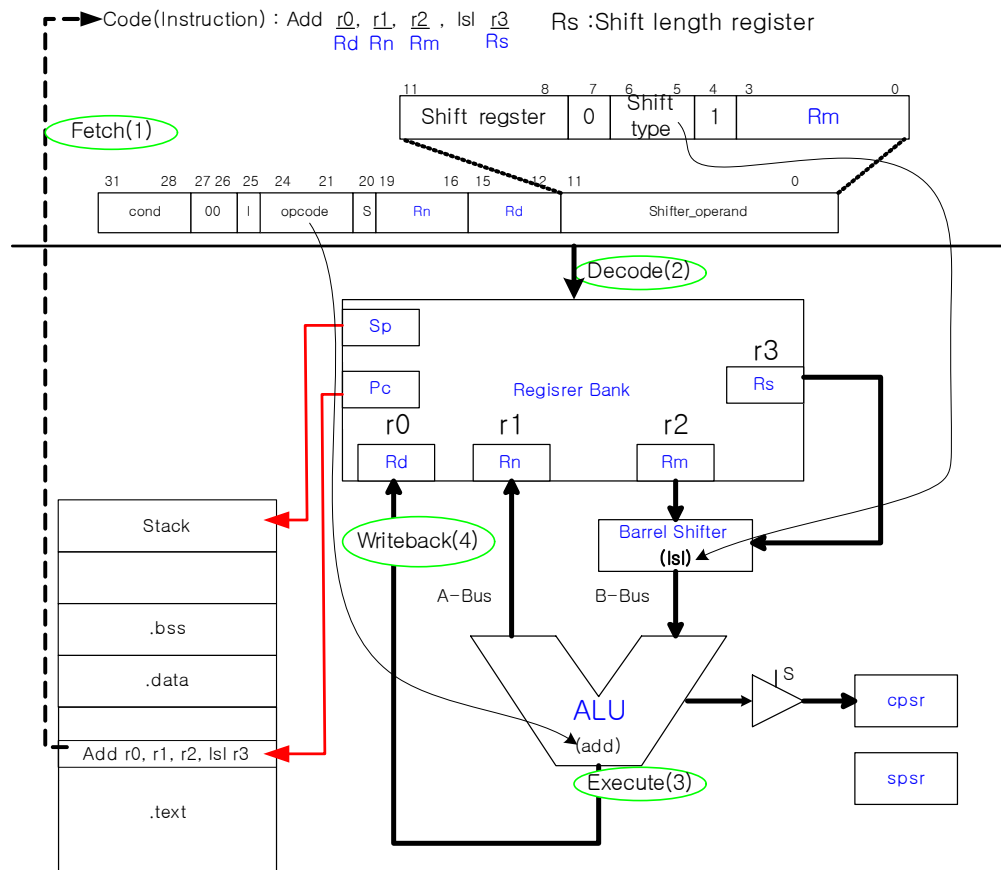
Data처리시 B-bus에 들어가는 데이터를 구성하는 형식에 따라 다음과 같이 3가지로 분류 한다.

- ① 둘(rm, rs)다 레지스터를 참조하여 B.S을 작동시켜 만든다
보기 : Add r0, r1, r2, ,lsl r3
- ② 하나(rm)은 레지스터를 참조하고 다른 하나는 즉치를 써서 B.S를 작동시킨다.
보기 : Add r0, r1, r2, lsl #16
- ③ 둘(rm, rs)다 즉치를 쓴다
보기 : Add r0, r2, 0x9000 0000

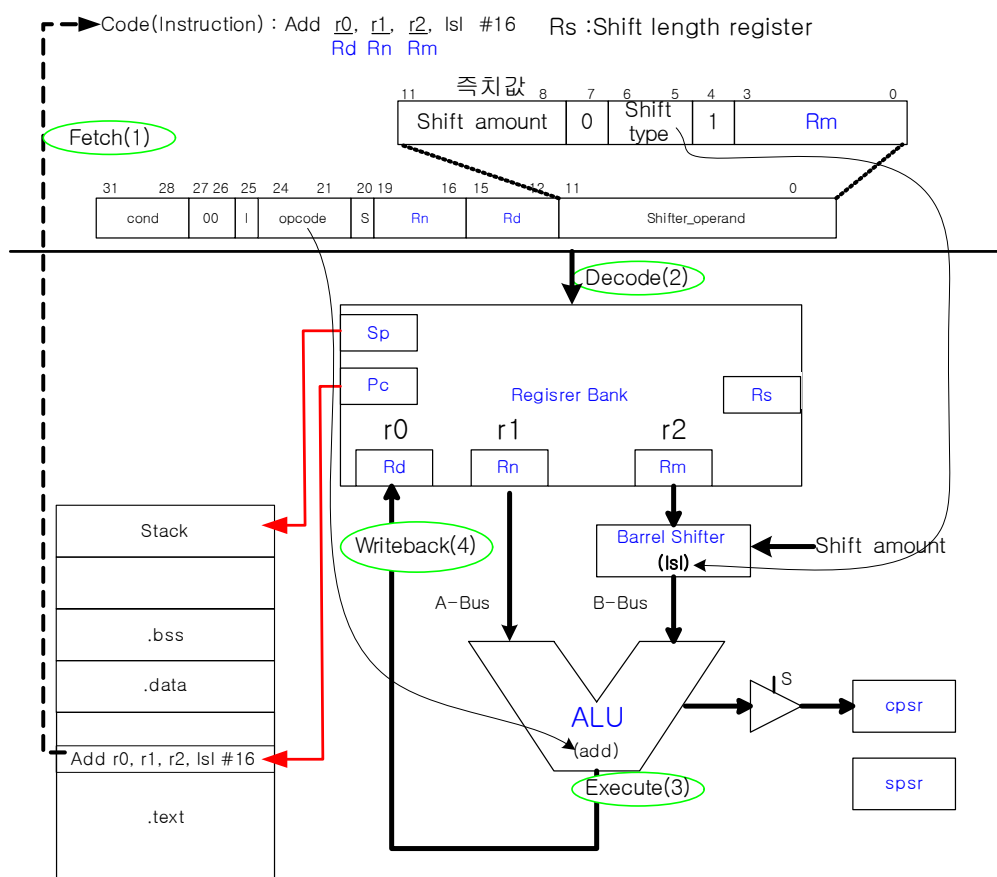
표(B) ARM data processing instructions.

| Opcode [24 : 21] | Mnemonic | Meaning | Effect |
|---------------------|----------|-------------------------------|---------------------------------|
| 0000 | AND | Logical bit-wise AND | $Rd := Rn \text{ AND } Op2$ |
| 0001 | EOR | Logical bit-wise exclusive OR | $Rd := Rn \text{ EOR } Op2$ |
| 0010 | SUB | Subtract | $Rd := Rn - Op2$ |
| 0011 | RSB | Reverse subtract | $Rd := Op2 - Rn$ |
| 0100 | ADD | Add | $Rd := Rn + Op2$ |
| 0101 | ADC | Add with carry | $Rd := Rn + Op2 + C$ |
| 0110 | SBC | Subtract with carry | $Rd := Rn - Op2 + C - 1$ |
| 0111 | RSC | Reverse subtract with carry | $Rd := Op2 - Rn + C - 1$ |
| 1000 | TST | Test | Scc on $Rn \text{ AND } Op2$ |
| 1001 | TEQ | Test equivalence | Scc on $Rn \text{ EOR } Op2$ |
| 1010 | CMP | Compare | Scc on $Rn - Op2$ |
| 1011 | CMN | Compare negated | Scc on $Rn + Op2$ |
| 1100 | ORR | Logical bit-wise OR | $Rd := Rn \text{ OR } Op2$ |
| 1101 | MOV | Move | $Rd := Op2$ |
| 1110 | BIC | Bit clear | $Rd := Rn \text{ AND NOT } Op2$ |
| 1111 | MVN | Move negated | $Rd := \text{Not } Op2$ |

Add r0, r1, r2, lsl r3



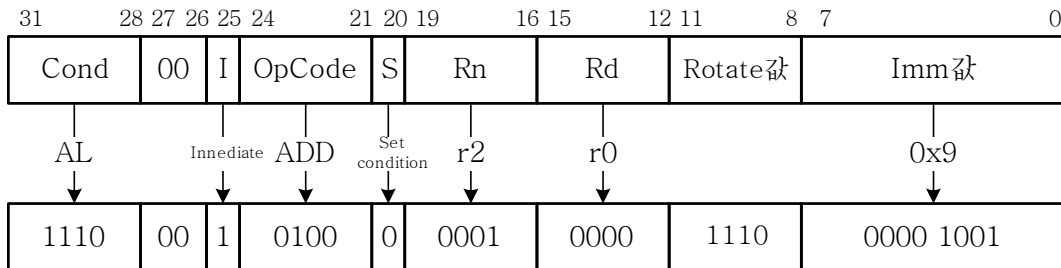
Add r0, r1, r2, lsl #16



③의 경우

Add r0, r2, #0x9000 0000

B-bus의 값 생성시 둘다 즉치로 하는 경우

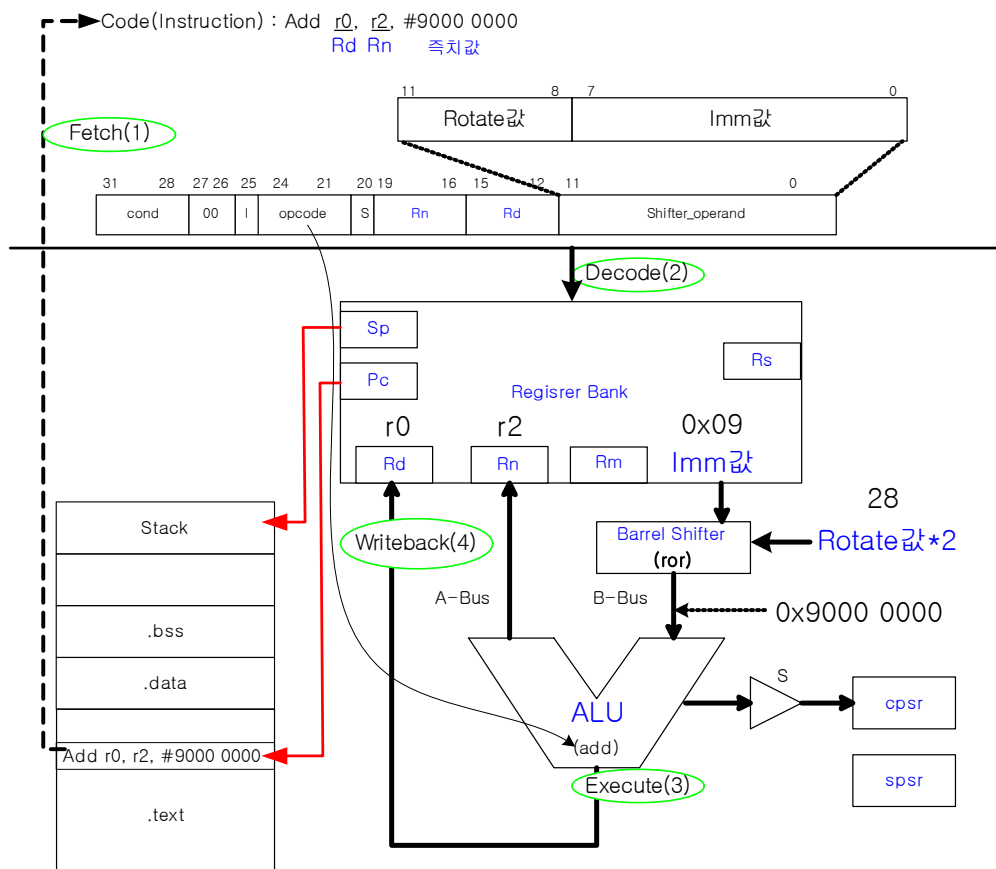


즉치값 0x9000 0000 (0b1001 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000)

0x9라는 값은 1001 이다 이것의 8bit 형태로 표시하면 0000 1001 이다. 그래서 Imm값은 0000 1001 이 된다. 이 0000 1001 을 28번 오른쪽으로 rotate해야 한다.

그런데, ③의 명령중 어떤 Rotate 값을 지정해 주게 되면 B-bus에 만들어 지는 오퍼랜드값은 Imm값을 Rotate값 * 2 만큼 오른쪽으로 회전한 결과값이 된다.

<ARM Archi.Referencer Manual 5.2.3참조>



따라서 Rotate값은 28/2가 된다. 즉 1110 == 14가 된다/

결론

① Add r0, r1, r2, lsl r3

1110 0000 1000 0001 0000 0011 0001 0010

② Add r0, r1, r2, lsl #16

1110 0000 1000 0001 0000 1000 0000 0010

③ Add r0, r2, #0x9000 0000

1 1 1 0 0 0 1 0 1 0 0 0 0 0 1 1 1 0 0 0 0 0 1 0 0 1

명령어 각각의 기능 해설

① Add r0, r1, r2, lsl r3 \rightarrow $r0 = r1 + r2 \times$
 \times

ARM instruction에서 메모리 번지 지정방식에는 다음 두가지 방식이 있다.

1. pre-indexing addressing mode

str r3, [r0, #4].....base register 불변

str r3, [r0], #4.....base register 갱신

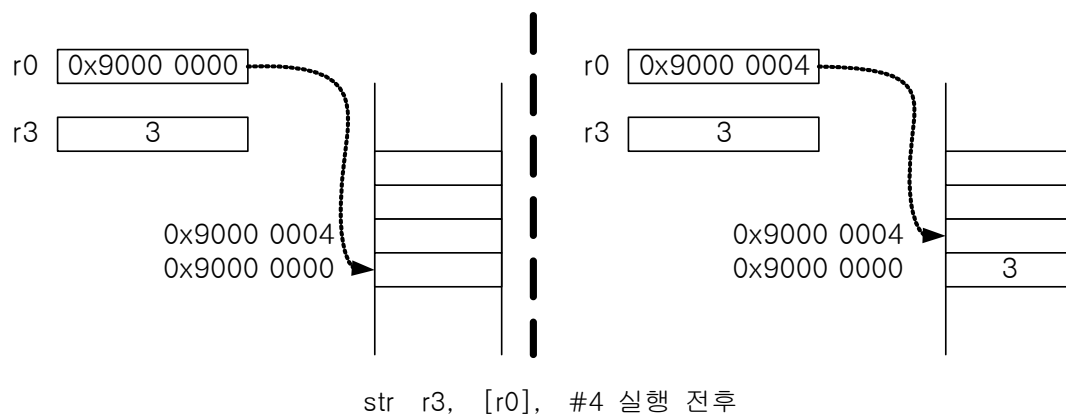
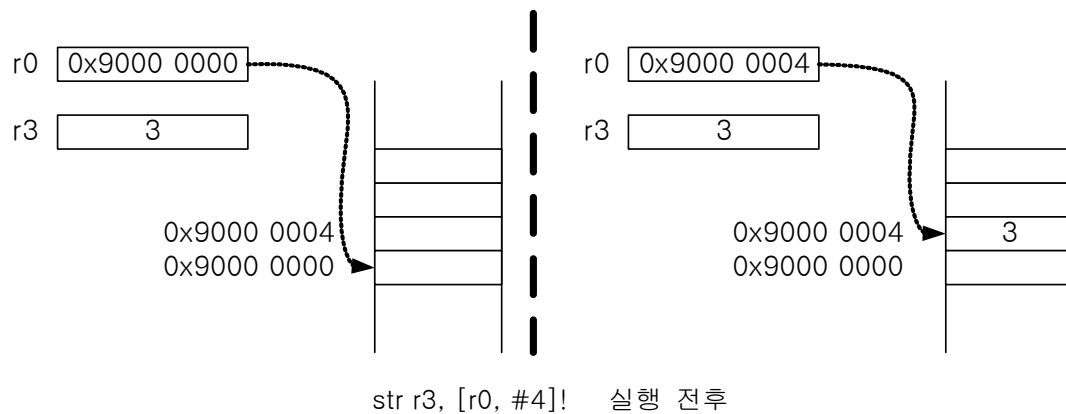
메모리 주소 = base address + offset (r0 + 4)

2. post-indexing address mode

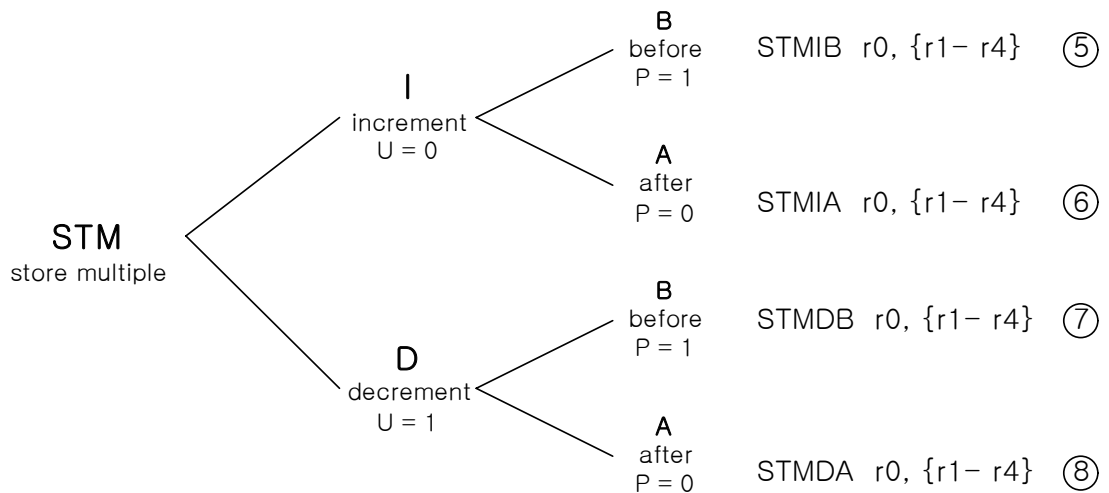
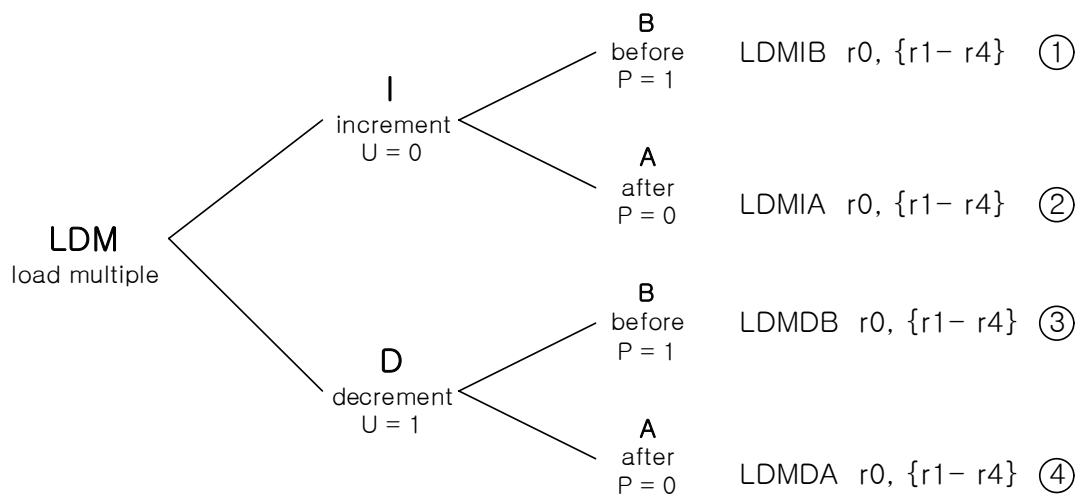
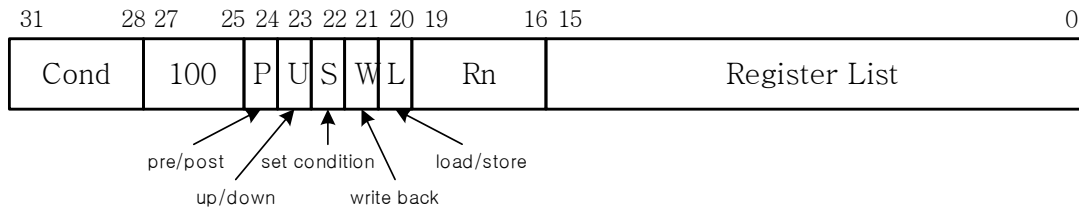
str r3, [r0], #4

메모리 주소 = base register값

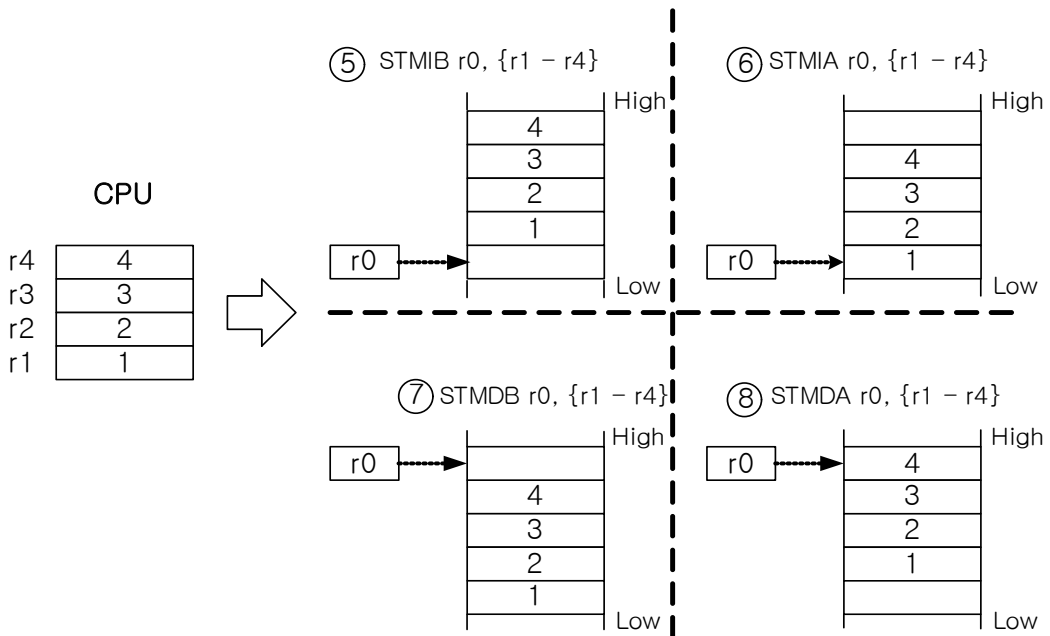
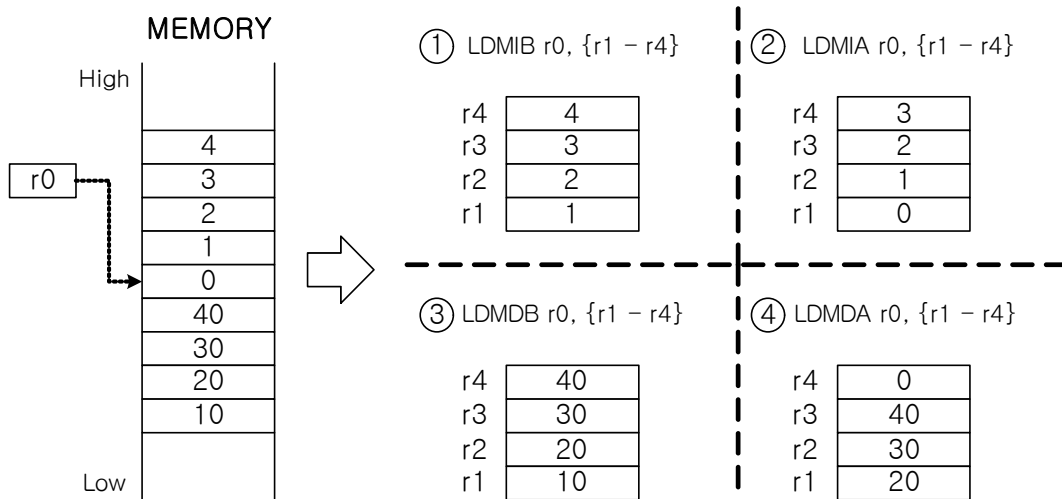
저장(store)후 base register값 = base register값 + offset



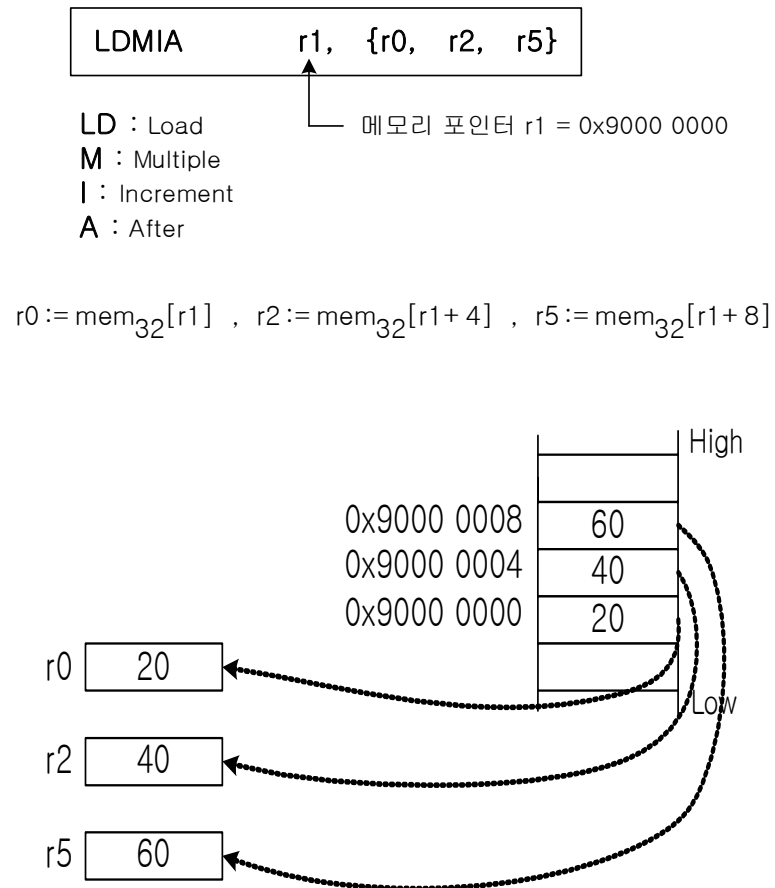
Data Transfer Instruction



LDM 명령들



명령의 보기



The mapping between the stack and block copy views of the load and store multiple instruction

| | | Ascending | | Descending | |
|-----------|--------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | | Full | Empty | Full | Empty |
| Increment | Before | STMIB STMFA | | | LDMIB LDMED |
| | After | | STMIA STMEA | LDMIA LDMFD | |
| Decrement | Before | | LDMDB LDMEA | STMDB STMFD | |
| | After | LDMDA LDMFA | | | STMDA STMED |