



# Formati di istruzioni e indirizzamento

Prof. Giuseppe Pirlo | Prof. Donato Impedovo | Dott. Stefano Galantucci

Architettura degli Elaboratori e Sistemi Operativi @ Corso di Laurea in Informatica







#### Architettura CISC

#### Complex Instruction Set Computer

- Indica un'architettura per microprocessori formata da un set di istruzioni contenente istruzioni in grado di eseguire operazioni complesse (es. lettura di un dato in memoria, modifica e salvataggio direttamente in memoria tramite una singola istruzione)
- ES: I processori dell'architettura x86 di Intel
- Spesso traducono l'istruzione da CISC in un lotto di operazioni elaborate come RISC
- Spesso sono microprogrammate: all'interno della CPU stessa è presente un programma che traduce le istruzioni in fase di decodifica
- Vantaggi: avvicinano il linguaggio macchina ai linguaggi di alto livello

#### Architettura RISC

## Reduced Instruction Set Computer

- Indica un'architettura per microprocessori che sceglie un set di istruzioni più semplice e lineare
- Vantaggi: Eseguono le operazioni in maniera più veloce rispetto alla CISC

# Tipi di istruzioni



#### Istruzioni di trasferimento dati:

Poter copiare dati da una locazione all'altra è fondamentale

Un esempio pratico sono le istruzioni di assegnamento (ad es. A=B copia in A i bit contenuti nella locazione di B)

I dati possono avere due sorgenti: la memoria o i registri, ergo ci sono 4 tipi di trasferimento possibili. Alcune architetture usano un'unica istruzione per tutte le tipologie, altre ad esempio utilizzano le seguenti istruzioni:

- LOAD per copia dalla memoria ai registri
- STORE per copia dai registri alla memoria
- MOVE per copia dai registri ai registri
- In tal caso generalmente non è prevista un'istruzione per copiare dalla memoria alla memoria

# Tipi di istruzioni



## Operazioni binarie:

Producono un risultato dalla combinazione di due operandi. Tutti gli ISA, ad esempio, posseggono operazioni per somma e sottrazione tra interi.

Tra le operazioni binarie vi sono anche le operazioni booleane. In genere sono disponibili le operazioni AND, OR (e NOT, che è unario) e a volte si trovano anche XOR, NOR e NAND

Queste ultime operazioni sono bitwise: effettuano il calcolo bit a bit

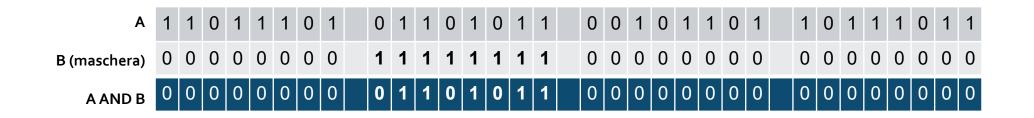
Piccola digressione: per ottenere tutte le operazioni booleane è sufficiente avere a disposizione il NOT e una tra AND e OR

- Tramite i teoremi di De Morgan posso ricavare l'OR dall'AND e viceversa
- Utilizzo dunque NOT, OR e AND per generare le altre funzioni booleane mediante le equivalenze logiche (ad esempio A XOR  $B=A\bar{B}+\bar{A}B$ ), oppure
- Utilizzo le Mappe di Karnaugh o un sistema equivalente per esprimere la funzione booleana





Un uso importante dell'AND è l'estrazione della parola. Ciò avviene mediante l'utilizzo di un AND tra il dato originale e una costante, detta **maschera**, che identifica la parola da estrarre:

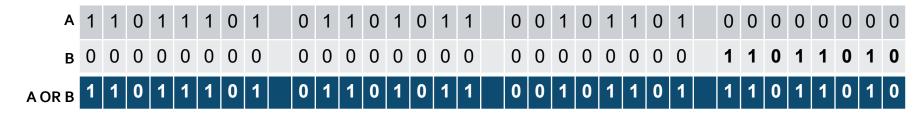


La maschera si comporrà di 1 dove vi sono i bit da estrarre e di o negli altri bit Il risultato verrà infine fatto scorrere in modo da isolare a destra il risultato (nell'esempio sopra: di 16 bit)

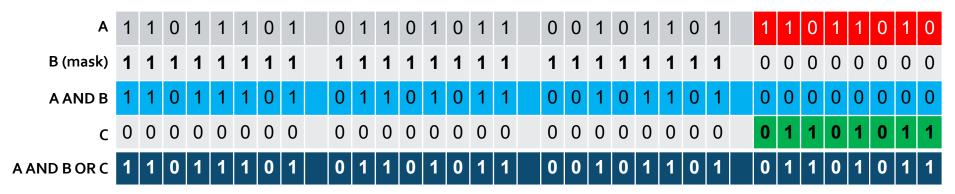




L'uso dell'OR è quello di impacchettare bit in una parola, ovvero l'operazione complementare all'estrazione:



Per sostituire una parola (o dei bit) si utilizzano in sequenza estrazione ed impacchettamento:



B viene utilizzata come maschera per cancellare i bit da sostituire (A AND B – estrazione dei bit da preservare), i nuovi bit vengono aggiunti tramite C (impacchettamento mediante OR C)





Tra le operazioni unarie troviamo il NOT che calcola il complemento binario (gli 0 diventano 1 e gli 1 diventano 0) e il NEG che calcola l'inverso del valore numerico (es 5 diventa –5)

Le due operazioni, nel caso in cui i numeri siano rappresentati in complemento a uno, coincidono, in tutti gli altri casi il NEG dipende ovviamente dall'implementazione dei numeri





Tra le operazioni unarie si trovano anche lo scorrimento (shift) e la rotazione:

0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	1	1	0	Α
0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	1	A scorso a destra di 2 bit
1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	1	A ruotato a destra di 2 bit

Nello shifting, i bit che fuoriescono dalla parola si perdono e gli spazi vuoti che si generano nella direzione opposta allo shifting vengono riempiti con zeri

Sono possibili anche shift e rotazioni (verso destra) con l'estensione del segno: in tal caso le posizioni vuote che si generano sulla sinistra vengono riempite con il bit del segno originale

Le moltiplicazioni e le divisioni per  $2^k$  sono un'applicazione importante dello shifting (nei numeri positivi)

Le operazioni di rotazione sono generalmente utilizzate insieme alle già citate operazioni di estrazione e impacchettamento per lo spostamento dei bit

Le operazioni di rotazione non comportano perdita di informazione a differenza delle operazioni di shifting





#### Istruzioni di confronto:

Uguaglianza tra parole

Verificare se una certa parola è zero (molto usata)

Confronto di maggioranza o minoranza tra numeri (dipende naturalmente dall'implementazione del numero)

## Istruzioni di input/output:

Interagiscono con i dispositivi di I/O e sono di tre tipologie:

I/O programmato con attesa attiva

I/O interrupt driven, che viene innescato dagli interrupt

I/O con DMA – ovvero l'I/O programmato ma viene aggiunto il componente chip *Direct Memory Access* che ha accesso diretto al bus





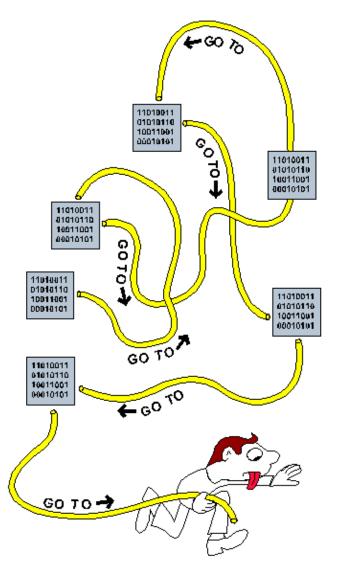
### Istruzioni di salto (JUMP):

Il codice è scritto mediante l'ausilio di etichette, che definiscono «sezioni» del programma Le istruzioni di salto consentono al programma di passare da una sezione all'altra Si dividono in:

- Salti incondizionati: (GOTO) si passa direttamente ad un'altra sezione del programma
- <u>Salti condizionati</u>: si verifica una condizione e si passa ad un'altra sezione del programma a seconda del risultato della verifica (un esempio pratico è l'*if*) viene generalmente implementato mediante il calcolo della condizione e la memorizzazione del risultato in un registro, successivamente viene effettuato il salto condizionato se il valore del registro è 0/1

Istruzioni di ciclo: vengono convertite in salti condizionati

# Spaghetti code





	Spaghetti Sample	
1.060	JMPL RBW_SWITCHING LABEL FREQUENCY_READOUT CALL Sub Frequency Readout CALL Sub Frequency Span	
	CALL Sub Noise Sidebands	
	JMPL SYSTEM SIDEBANDS -	
1.064	LABEL WIDE_OFFSETS	
1.065	CALL Sub Noise Wide Offsets	
1.066	JMPL SPURIOUS	
1.067	LABEL SYSTEM_SIDEBANDS	
	CALL Sub System Sidebands	
	CALL Sub Residual	
	CALL Sub Display Switching JMPL SCALE FIDELITY	
	LABEL SWEEP_TIME	
	CALL Sub Sweep Time	
	JMPL WIDE OFFSETS	
	LABEL SCALE_FIDELITY	
	CALL Sub Scale Fidelity	
	CALL Sub Input Switching	
	CALL Sub Reference Level	
1.079	JMPL FREQUENCY_RESPONSE	
	LABEL RBW_SWITCHING	
	CALL Sub Resolution BW Switching	
1.082	JMPL RESOLUTION BANDWIDTH LABEL ABSOLUTE_AMPLITUDE	
	CALL Sub Absolute Amplitude	
	JMPL FREQUENCY READOUT	
	LABEL RESOLUTION BANDWIDTH	
	CALL Sub Resolution Bandwidth	
	JMPLAVERAGE NOISE	
1.089	LABEL FREQUENCY_RESPONSE	
	CALL Sub Freq Response	
1.091		
	LABEL AVERAGE_NOISE	
1.093	CALL Sub Displayed Average	
	JMPL RESIDUAL RESPONSES  LABEL SPURIOUS	
	CALL Sub TOI	
1.097	1	
	LABEL 2ND_HARMONIC	
	CALL Sub 2nd Harmonic	
1,100	CALL Sub Other Spurs	
1.101	JMPL END	
	LABEL GAIN_COMPRESSION	
	CALL Sub GC	
	JMPL 2ND_HARMONIC	
1.105	LABEL RESIDUAL_RESPONSES	
1.106	CALL Sub Residual Responses JMPL ABSOLUTE_AMPLITUDE	
1.107	AMLE VOGOLO LE VINLE LI ODE	

1.108 LABEL END -

#### Structured Sample

		ResolutionBandwidth
		ResolutionBandwidth_done
1.060	JMPL	ResolutionSwitching
1.061	LABEL	ResolutionSwitching_done DisplayedAverage
		DisplayedAverage done
1.004	IAPE	ResidualResponses ResidualResponses done
		AbsoluteAmplitude
		AbsoluteAmplitude done
		FrequencyReadout
1.000	INDEL	FrequencyReadout_done
		FrequencySpan
		FrequencySpan_done
		NoiseSidebands
1.072	LAREL	NoiseSidebands done
		SystemSidebands
1.074	LAREI	SystemSidebands_done
1.075	IMDI	Residual
		Residual_done
1.077	IMDI	Display Switching
		Display Switching done
		ScaleFidelity
1.000	LARFI	ScaleFidelity_done
1.001	IMPL	InputSwitching
		InputSwitching done
		ReferenceLevel
1.085	LARFI	ReferenceLevel done
		FreqResponse
		FreqResponse_done
1.088	JMPI	SweepTime
1.089	LABEL	SweepTime done
1.090	JMPL	NoiseWideOffsets
		NoiseWideOffsets done
1.092	JMPL	TOI
1.093	LABEL	TOI TOI_done
	JMPL	
		GC_done
		2ndHarmonic
1.097	LABEL	2ndHarmonic
		OtherSpurs
		OtherSpurs



# Tipi di istruzioni



#### Chiamata a funzione:

Quando una funzione termina la propria esecuzione, il programma deve riprendere dall'istruzione successiva alla chiamata a funzione

Dunque l'indirizzo di ritorno deve essere memorizzato oppure passato alla funzione chiamata

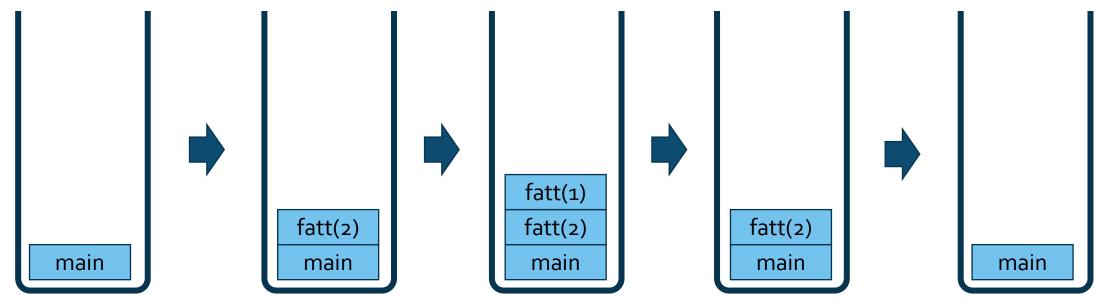
Il meccanismo così espresso può essere fallace nei casi di funzione che chiama funzione oppure di ricorsione (ovvero una funzione che invoca sé stessa), in quanto potrebbe essere sovrascritto l'indirizzo di ritorno

È pertanto necessario che l'indirizzo di ritorno venga memorizzato ogni volta in una locazione differente

Si utilizza infatti lo **stack dei record di attivazione** (detto anche semplicemente *stack di attivazione* oppure, per sineddoche, *record di attivazione*)



## Stack di attivazione: fattoriale ricorsivo



1. Il main invoca la funzione ricorsiva fattoriale (fatt) con argomento n=2 2. La funzione fatt invoca sé stessa con n=1 e viene generato un nuovo record 3. fatt(1) restituisce il valore 1 e il Program Counter si sposta all'indirizzo di ritorno – viene rimosso il record di fatt(1) 4. fatt(2) riceve il valore di output di fatt(1) e produce il proprio output – si torna al main tramite il suo indirizzo di ritorno e viene rimosso il record di fatt(2)

**5.** Il main riceve il valore di output di fatt(2) e riprende la sua normale esecuzione





## Formati di istruzione e indirizzamento

High-level Language

temp = v[k]; v[k] = v[k+1]; v[k+1] = temp;  $\begin{aligned} \mathbf{TEMP} &= \mathbf{V(K)} \\ \mathbf{V(K)} &= \mathbf{V(K+1)} \\ \mathbf{V(K+1)} &= \mathbf{TEMP} \end{aligned}$ 

C/Java Compiler

Fortran Compiler

lw \$to, 0(\$2) lw \$t1, 4(\$2) sw \$t1, 0(\$2) sw \$t0, 4(\$2)

MIPS Assembler

Machine Language

Assembly Language

0000 1001 1100 0110 1010 1111 0101 1000 1010 1111 0101 1000 1010 1100 0110 1100 0110 1100 0110 1100 0110 1001 1000 0000 1001 0101 1000 0000 1001





Un'istruzione si compone di:

- Un **OPCODE**, che identifica l'istruzione da eseguire
- Altre informazioni quali la provenienza degli operandi e la destinazione dei risultati

L'argomento che tratta la provenienza degli operandi, ovvero la loro residenza in memoria, prende il nome di **indirizzamento** 



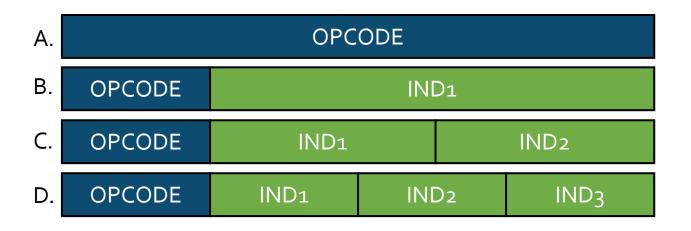
# Un esempio in MIPS assembler

Label	OPCODE	Destinazione	OP1 OP2		Commento		
	move	\$a0,	\$0		# \$a0=0		
	li	\$tO,	99		# \$t0=99		
ciclo:					# definisco un punto del programma chiamato ciclo		
	add	\$a0,	\$a0,	\$t0	# \$a0 = \$a0 + \$t0		
	addi	\$tO,	\$t0,	-1	# \$tO = \$tO - 1		
	bnez	\$tO,	ciclo		# if (\$t0 != zero) vai a ciclo		
	li	\$v0,	1		# stampa il valore in \$a0		
	syscall						
	li	\$v0,	10		# termina il programma		
	syscall						





Un esempio di quattro diversi formati di istruzioni (si consideri a parità di dimensione):



- A. Istruzione senza indirizzi
- B. Istruzione con un solo operando
- C. Istruzione con due operandi
- D. Istruzione con tre operandi





Come gestire le dimensioni delle istruzioni?

- 1. A parità di progetto, istruzioni più corte sono preferibili:
  - Un programma con istruzioni a 32 bit occupa il doppio dello spazio in memoria dello stesso programma con istruzioni a 16 bit
  - Tuttavia tale fattore potrebbe risultare sempre meno preminente in futuro, in quanto il costo della memoria va sempre più diminuendosi. Dall'altro lato, però, le dimensioni dei software aumentano. Altro fattore da tenere in considerazione, però, è l'ampiezza delle bande di memoria che trasferiscono i dati.
  - Istruzioni più corte sono elaborate più velocemente





- 2. E' necessario prevedere spazio sufficiente per rappresentare tutte le istruzioni desiderate:
  - Se desideriamo  $2^n$  possibili operazioni differenti, dobbiamo rappresentarle con almeno n bit destinati all'OPCODE.
  - È necessario inoltre considerare degli OPCODE in eccedenza per eventuali evoluzioni del progetto





## 3. Dimensione degli indirizzi:

- La dimensione degli indirizzi dipende dalla dimensione delle parole in memoria:
- $n_{indirizzi} = dimensione memoria/dimensione parola$
- $dimensione indirizzo = [log_2 n_{indirizzi}]$
- Scegliere la dimensione delle parole tra più o meno bit comporta vantaggi e svantaggi in entrambe le scelte, nei quali però non entriamo nel dettaglio

# Alcuni criteri progettuali



Consideriamo un'istruzione lunga (n + k) bit, dove n è il numero di bit destinati all'OPCODE e k il numero di bit destinati a un operando:

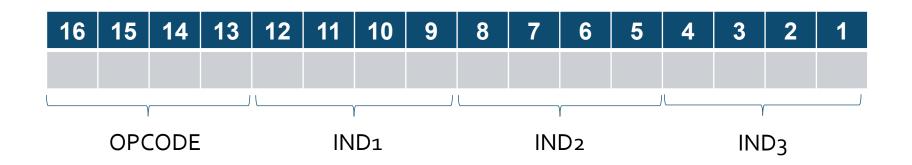
- Abbiamo a disposizione  $2^n$  istruzioni
- Abbiamo a disposizione  $2^k$  parole in memoria da indirizzare

Lo stesso spazio potrebbe essere diviso in (n-1) bit dedicati all'OPCODE e (k+1) bit dedicati all'operando, dimezzando il set di istruzioni ma raddoppiando la memoria raggiungibile

Allo stesso modo, potrei dividere in (n+1) bit dedicati all'OPCODE e (k-1) bit dedicati all'operando, raddoppiando il set di istruzioni ma dimezzando la memoria raggiungibile

# Codice operativo espandibile





Con questo schema riesco a rappresentare  $2^4$  istruzioni che operano con fino a tre operandi in memoria

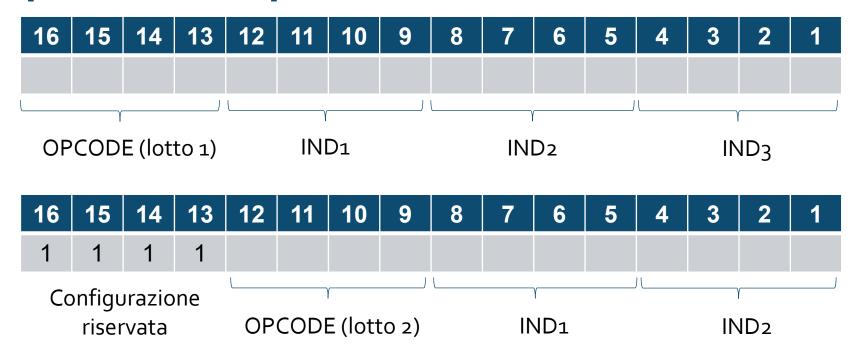
Desidero aumentare il lotto di istruzioni: dovrei aumentare i bit destinati all'OPCODE...

...ma le operazioni che necessitano di meno operandi comportano uno spreco dello spazio destinato agli altri operandi

Soluzione: utilizzo il **codice operativo espandibile** ovvero espando il codice operativo utilizzando i bit degli operandi



## Codice operativo espandibile



Ho riservato la configurazione 1111 nei bit destinati all'OPCODE, per indicare che l'istruzione è nel formato OPCODE + due operandi. Di fatto l'OPCODE passa a 8 bit (1111xxxx) nel secondo lotto di istruzioni

Utilizzando questo meccanismo espando il set delle istruzioni a:

- $2^4 1$  istruzioni con tre operandi +
- 2<sup>4</sup> istruzioni con due operandi

# Codice operativo espandibile



Posso reiterare il meccanismo, ottenendo, ad esempio, con 16 bit di istruzione e indirizzi a 4 bit:



Ottengo un set da:

- $2^4 1$  istruzioni a tre operandi
- $2^4 1$  istruzioni a due operandi
- $2^4 1$  istruzioni a un operando
- 2<sup>4</sup> istruzioni senza operandi

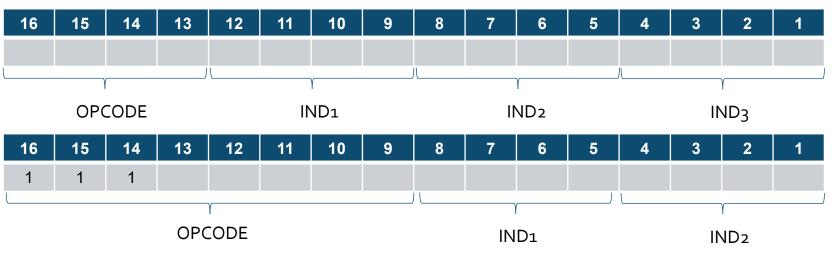




La situazione precedentemente descritta è solo un esempio, in quanto si potrebbe scegliere di gestire in qualsiasi maniera differente (in termini numerici) il meccanismo di codice operativo espandibile

Ad esempio, se desidero più istruzioni a due operandi e meno a tre operandi, posso modificare

così:



Il set diventa composto da:

- $2^4 2$  istruzioni a tre operandi+
- 2<sup>5</sup> istruzioni con due operandi
- (a meno di ulteriori espansioni)

 $(-2 \text{ sono le configurazioni } \underline{111}0 \text{ e } \underline{111}1)$ 

## Indirizzamento



Molte istruzioni contengono operandi, si pone quindi il problema di come specificarne la posizione. Stiamo dunque parlando di **indirizzamento**, che può essere nelle seguenti tipologie:

- Immediato
- Diretto
- A registro
- A registro indiretto
- Indicizzato
- Indicizzato esteso
- A stack

## Indirizzamento immediato



L'indirizzamento immediato prevede che sia specificato nel campo riservato all'indirizzo, l'operando stesso:

Ad esempio:



Carica la costante 4 nel registo R1

Ha il vantaggio di non richiedere un riferimento supplementare in memoria per effettuare il fetch dell'operando

Naturalmente l'entità del valore è limitata alla dimensione del campo dell'indirizzo Utilizzato per piccole costanti

## Indirizzamento diretto



L'indirizzamento diretto utilizza come operando direttamente ciò che è indicato nello spazio riservato all'indirizzo

Ha lo svantaggio di accedere sempre alla medesima locazione, quindi il valore contenuto nella cella di memoria può variare, ma non può cambiare la locazione referenziata

È quindi necessario conoscere <u>in fase di compilazione</u> l'indirizzo che si dovrà referenziare (e non può essere un indirizzo contenuto all'interno di una procedura/funzione, in quanto l'allocazione avverrebbe durante l'invocazione della funzione stessa)

Viene dunque utilizzato unicamente in riferimento a variabili globali





L'indirizzamento a registro funziona in maniera analoga all'indirizzamento diretto, ma referenzia un registro anziché una locazione nello spazio di indirizzamento

Nota semplicemente come modalità a registro

Nelle architetture load/store (ovvero le architetture dove si può operare solo tramite operandi su registri) tutte le istruzioni utilizzano questa modalità, a meno delle istruzioni LOAD e STORE che caricano/scaricano dati in memoria da/verso un registro





Nell'**indirizzamento a registro indiretto** l'operando proviene o è destinato alla memoria, ma l'indirizzo non è contenuto all'interno dell'istruzione

Il campo destinato all'operando contiene un registro che indica la locazione in memoria dell'operando

Quando un indirizzo è utilizzato in questo modo, prende il nome di puntatore

Ha il grande vantaggio di non dover indicare in fase di compilazione la locazione della parola in memoria (in quanto potrà essere caricato nel registro a runtime), inoltre la stessa istruzione può essere utilizzata su diverse parole in memoria, semplicemente variando il valore contenuto nel registro

## Indirizzamento indicizzato



L'indirizzamento indicizzato consente di referenziare una parola in memoria che si trova a un certo spiazzamento rispetto a un registro

L'indirizzamento si ottiene dunque mediante:

- La specifica di un registro (in via esplicita o implicita)
- La specifica di uno spiazzamento <u>costante</u>

Tale meccanismo viene utilizzato in alcune occasioni nelle quali è nota a priori la distanza tra una variabile e l'altra

Può essere utilizzato nel caso opposto: ovvero mantenere un puntatore in memoria nell'istruzione e il piccolo offset in un registro

## Indirizzamento indicizzato esteso



Contenuto in alcune macchine, l'indirizzamento indicizzato esteso consente di referenziare un indirizzo in memoria ottenuto sommando tra loro il contenuto di due registri, più un eventuale offset aggiuntivo

Disporre di tale possibilità costituisce un grande vantaggio (immaginate scrivere in linguaggio macchina un ciclo che opera su un vettore)

Generalmente le macchine che offrono tale possibilità forniscono anche un offset da 8 o 16 bit





Alcune istruzioni possono essere utilizzate in combinazione a una struttura stack

Tale forma di indirizzamento prende il nome di indirizzamento a stack

Uno degli esempi pratici di utilizzo è quello legato alla notazione polacca inversa

# Notazione polacca inversa



Nel mondo reale scriviamo le nostre operazioni algebriche mediante la **notazione infissa** Si parla di notazione infissa in quanto l'operatore è posto tra gli operandi:

$$A + B$$

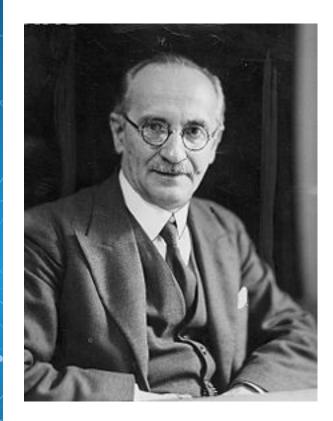
Esistono, equivalentemente, la notazione prefissa e la notazione postfissa:

- Notazione prefissa: + A B
- Notazione postfissa: AB +

In tali casi l'operatore è posto prima/dopo gli operandi

# Notazione polacca inversa





La notazione postfissa prende anche il nome di **notazione polacca inversa**, dal logico polacco J. Lukasiewicz (1958) che ne ha studiato le proprietà

Presenta alcuni vantaggi rispetto alla notazione infissa:

- Ogni operazione può essere scritta correttamente senza parentesi
- La valutazione delle formule in tale notazione si addice particolarmente ai compilatori con stack
- Gli operatori infissi possiedono un ordine di precedenza, che è arbitrario: ad esempio  $a+b\times c$  corrisponde a  $a+(b\times c)$  e non a  $(a+b)\times c$  perché alla moltiplicazione è assegnato un ordine di priorità più alto

# Notazione polacca inversa



Alcuni esempi di notazione polacca inversa:

Notazione infissa	Notazione polacca inversa
$A \times B + C$	$AB \times C +$
$A + B \times C$	$ABC \times +$
$A \times B + C \times D$	$A B \times C D \times +$
(A+B)/(C-D)	AB+CD-/
$((A+B)\times C+D)/(E+F+G)$	$A B + C \times D + E F + G + /$

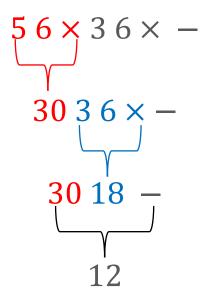
(nella parte relativa alla notazione infissa si considera, ovviamente, la moltiplicazione prioritaria rispetto ad addizione e sottrazione)





Come si valuta una formula in notazione polacca inversa?

- Quando trovo un valore, lo aggiungo in cima allo stack
- Quando trovo un operando, prendo i due valori in cima allo stack, effettuo l'operazione tra questi due ed inserisco il risultato in cima allo stack







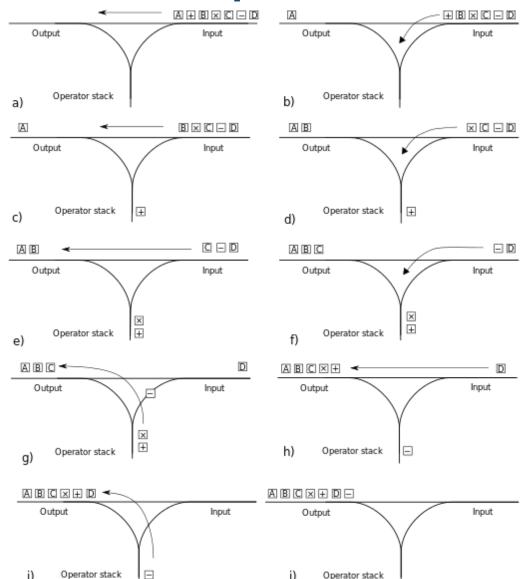
Un esempio più complesso che mostra i vantaggi per l'elaboratore:

$$(8+2\times5)/(1+3\times2-4)$$

	Stringa rimanente	Istruzione	Stack
1	$825 \times + 132 \times + 4 - /$	BIPUSH 8	8
2	$25 \times + 132 \times + 4 - /$	BIPUSH 2	8, 2
3	$5 \times + 132 \times + 4 - /$	BIPUSH 5	8, 2, 5
4	$\times + 132 \times + 4 - /$	IMUL	8, 10
5	$+132 \times +4 -/$	IADD	18
6	$132 \times +4 -/$	BIPUSH 1	18, 1
7	$32 \times + 4 - /$	BIPUSH 3	18, 1, 3
8	$2 \times + 4 - /$	BIPUSH 2	18, 1, 3, 2
9	× + 4 -/	IMUL	18, 1, 6
10	+4 -/	IADD	18, 7
11	4 -/	BIPUSH 4	18, 7, 4
12	-/	ISUB	18, 3
13	/	IDIV	6







Per passare dalla notazione infissa alla notazione polacca inversa si usa l'algoritmo di scalo di manovra (Shunting-yard algorithm), detto anche algoritmo di smistamento, inventato dal noto informatico olandese Edsger Dijkstra.

L'algoritmo consiste nell'analizzare l'espressione e trasferire gli operatori in uno stack apposito, che seleziona se inserire l'operatore o tenerlo in memoria sulla base della priorità dell'operazione