3月21日

6. 1) nop : addi x0, x0, 0
2) ret : jalr x0, x1, 0
3) call offset: auipc x6, offset[31:12]
jalr x1, x6, offset[11:0]
4) mv rd, rs addi rd, rs, 0.
5) rdcycle rd csrrs rd, cycle, x0
6) sext.w rd, rs addiw rd, rs, 0.

7. 1)
```
add  t0, t1, t2
slti t3, t2, 0
slt  t4, t0, t1
bne  t3, t4, overflow
```

2)
```
add  t2, t0, t1
bgeu t0, t2, overflow
bgeu t1, t2, overflow
```

3) ARM中，通过CPSR状态寄存器反映有指令溢出状态

8. 1)

	rs1	rs2	DIVU	REMU	DIV	REM
op rd,rs1,rs2	x	0	$2^{XLEN}-1$	x	-1	

不会引起异常；除以0可认为得到无穷大，故为32'bit的1.
取余数同为 0x0+x=x，故结果为x.

2) NV: Invalid operation
DZ: Divide by zero
OF: overflow
UF: underflow
NX: Inexact.
会跳入子例调用

3) X86，遇除法的中除数为0，则会引起中断(异常)而触发
arm: 强制进入管理模式，进入ARM状态，
跳转到绝对地址为0处执行. 禁止IRQ中断
和FIQ中断.

9. (1) 偏移量范围为 $[-2^{19}, 2^{19}-1]$

(2) 本 bne 偏移范围为 $[-2^{11}, 2^{11}-1]$

(3) 可以 ~~fui offset~~

12. 1) Linux kernel — supervisor mode
2) Boot ROM — Machine mode
3) Boot Loader — Machine mode
4) USB Driver — supervisor mode
5) vim — user mode

13.
```
    addi   a2, x0, 0
    addi   a3, x0, 100

    bge    a2, a3, end.
    slli   a2, a2, 2.
    add    t3, t0, a2
    add    t4, t1, a2
    lw     a4, 0(t2).
    lw     a5, 0(t4).
    mul    a5, a4, a5
    sw     a5, 0(t3).
    addi   a2, a2, 1
end: lw    a0, 0(t0)
```

14.
```
beq  a0, a1, 1f
blt  a0, a1, 1f
add  a2, a0, a1
j    2f
1:
sub  a2, a0, a1
2:
```

15.
```
sw   t0, 0(t0)
addi t1, x0, 3
sw   t1, 4(t0)
sub  t2, t1, 4
add  t2, t0, t2
sw   t1, 0(t2)
```

16.
```
lw   t2, 0(t0)
lw   t3, 0(t1)
sw   t3, 0(t0)
sw   t2, 0(t1)
ret
```

7. $0 \to a_0$， $1 \to a_1$， $30 \to a_2$

若 $a_0 = a_2$，退出循环

否则（即 $a_0 \neq a_2$），a_1 左移 1，即乘 2，a_0 加 1，循环

因此，~~功能~~功能为，实现运算 2^{30}.