# MİKROİŞLEMCİLER (BLM202)

HAFTA - 9

Dr. Bilgin YAZLIK, RTTP, PMP



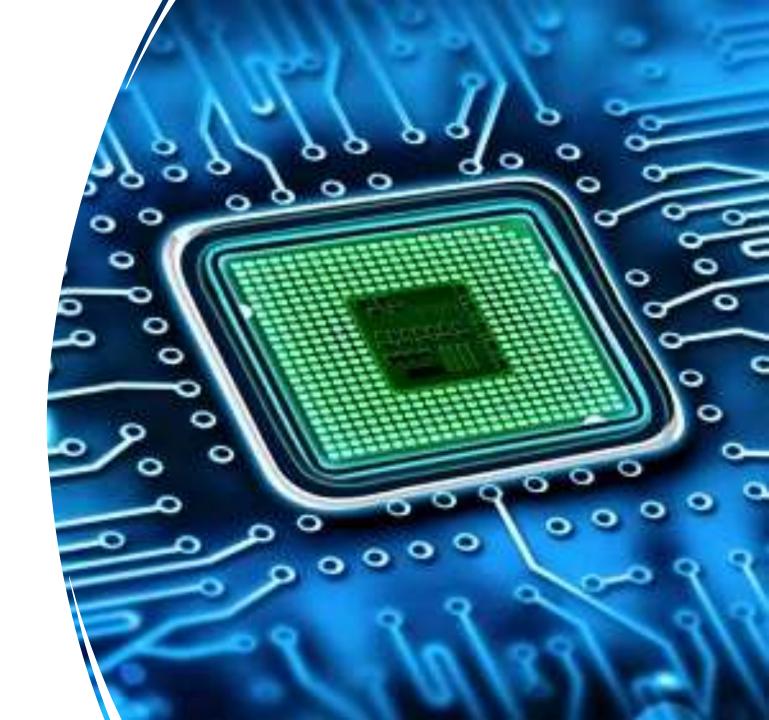
BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ



### 9. HAFTA

- Mantiksal Komutlar
- Döndürme ve Kaydırma Komutları





#### Mantiksal Komutlar

- AND
- OR
- XOR
- NOT



#### AND Komutu

- AND reg,idata
- AND mem,idata
- AND reg,reg
- AND reg,mem
- AND mem,reg

- 1 ve 1=1
- 1 ve 0=0
- •0 ve 1=0
- •0 ve 0=0

- MOV AL,0A5H
- AND AL,0FH
- Bu işlemlerden sonra AL'nin yüksek değerlikli 4biti (nibble) sıfırlanacaktır. Yani AL binary olarak ifade edilirse 0000 0101 olacaktır. Buna düşük değerlikli 4 bite dokunmadan diğer bitleri sıfırlamak da denilebilir.
- 1010 0101 -> A5H
- and
- 0000 1111 ->0FH
- 0000 0101->05H Sonuç

#### OR Komutu

- 1 veya 1 = 1
- 1 veya 0 = 1
- 0 veya 1 = 1
- 0 veya 0 = 0
- OR komutu da AND komutu gibi çalışır ve maskeleme işlemi için kullanılabilir.
- Örnek:
- MOV AL, 0000000B;
- OR AL,00010000B; Burada 4. Biti 1 yapmıştır.

### XOR Komutu

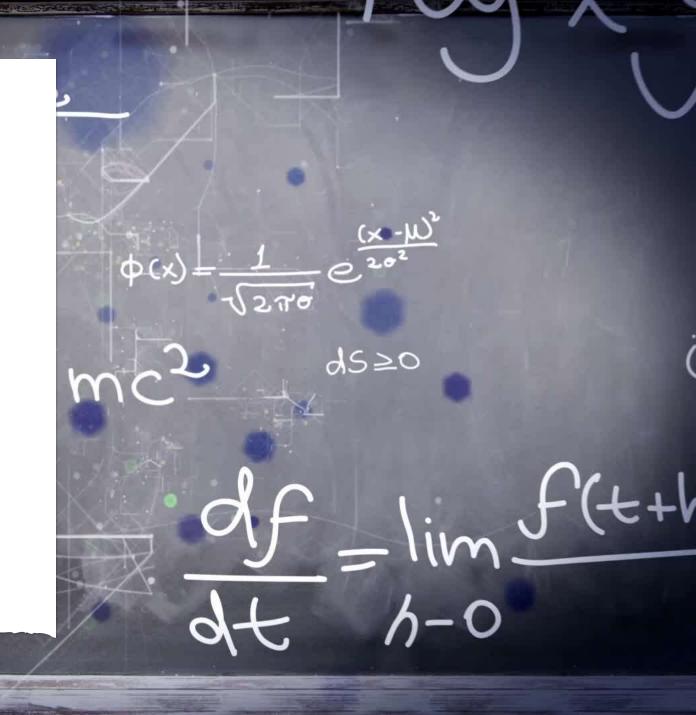
- Mantıksal özel veya işlemini gerçekleştirir. Aynıysa sıfır, farklıysa 1 üretir.
- 1^1=0
- 1^0=1
- 0<sup>1</sup>=1
- 0^0=0





- MOV AL,1100B
- XOR AL,1111B

• 1100 XOR 1111=0011(3)





- Mantıksal değil işlemini gerçekleştirir. Birse sıfır, sıfırsa 1 üretir.
- NOT reg
- NOT mem



### ÖRNEK

- MOV AL,1010B
- NOT AL
- AL= 0000 1010
- NOT AL
- 1111 0101 (F5)

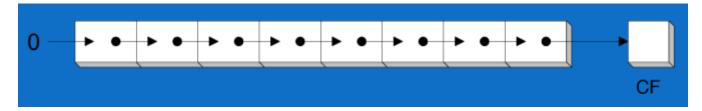
#### MOD Alma

- AND SAYI,1; Sayının 2'ye bölümünden kalanı alır. Yani 2'ye mod alır.
- MOV AL, 255
- AND AL, 1
- 1111 1111 AND 0000 0001 = 1
- MOV AL, 254
- AND AL,1
- 1111 1110 AND 0000 0001 = 0

#### Kaydırma ve Döndürme Komutları

- Kaydırma Komutları
- SHR (Shift Right)
- SHL (Shift Left)
- SAR (Shift Aritmetik Right)
- SAL (Shift Aritmetik Left)
- Döndürme Komutları
- ROR (Rotate Right)
- ROL (Rotate Left)

SHR (Shift Right)  Bitler sağa doğru kayar ve 1. bit Carry'e düşer.



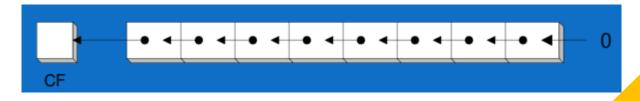
- n bit sağa kaydırma operandı 2*n*'e böler.
- MOV DL,85
- SHR DL,1; DL = 42, CF=1
- SHR DL,2; DL = 10, CF=1

# SHL (Shift Left)

- Bitler sola doğru kayar ve 8.Bit Carry'e düşer.
- Örnek:
- MOV DL,5
- SHL DL,1

Before: 00000101 = 5

After: 00001010 = 10



- N bit sola kaydırma işlemi ile operand
   2n ile çarpılmaktadır.
- Ör: 5\*2<sup>2</sup>=20

- MOV AL,11011011B
- SHR AL,1;01101101
- SHR AL,1;00110110
- SHR AL,1;00011011
- SHR AL,1;00001101
- SHR AL,1;00000110
- SHR AL,1;00000011
- SHR AL,1;00000001
- SHR AL,1; 00000000

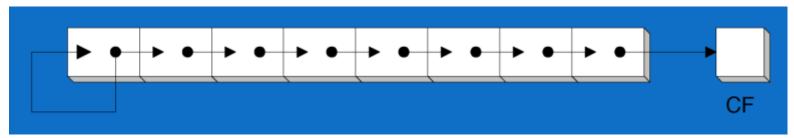
- MOV AL,00110011B
- SHL AL,1;01100110
- SHL AL,1;11001100
- SHL AL,1;10011000
- SHL AL,1;00110000
- SHL AL,1;01100000
- SHL AL,1;11000000
- SHL AL,1;10000000
- SHL AL,1;00000000

- MOV AL, 30H; AL=30H
- SHR AL, 01; AL=18H
- SHR AL, 01; AL=0CH
- MOV AL, 00000111b
- SHR AL, 1; AL = 00000011b, CF=1

- MOV DL,5
- SHL DL,2; DL = 20
- MOV AL, 11100000b
- SHL AL, 1; AL = 11000000b, CF=1

# SAR&SAL

• SAR (Shift Aritmetik Right): Bitleri sağa doğru 1'er bit kaydırır. En soldaki bitin değeri de kaydırılır fakat eski değeri korunur. Bu bit işaretli sayılarda sign biti olarak kullanılır.



• SAL (Shift Aritmetik Left): Bitleri sola doğru 1'er bit kaydırır. En soldaki bitin değeri de kaydırılır fakat eski değeri korunur.

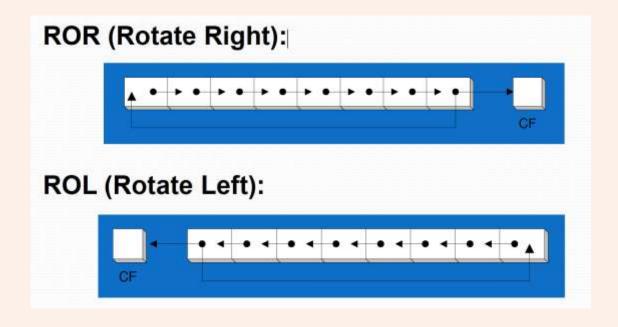
- MOV AL,11011011B
- SAR AL,1; 11101101
- SAR AL,1; 11110110
- SAR AL,1;11111011
- SAR AL,1; 11111101
- SAR AL,1; 11111110
- SAR AL,1; 11111111
- SAR AL,1; 11111111
- SAR AL,1; 11111111

- MOV AL,11011010B
- SAL AL,1; 10110100
- SAL AL,1;01101000
- SAL AL,1; 11010000
- SAL AL,1; 10100000
- SAL AL,1;01000000
- SAL AL,1; 10000000
- SAL AL,1;00000000
- SAL AL,1;00000000

- MOV AL, 0E0h; AL=11100000b
- SAL AL,1; AL=11000000b,CF=1
- MOV AL,0E0h; AL=11100000b
- SAR AL,1;AL=11110000b,CF=0
- MOV BL, 4Ch;BL=01001100b
- SAR BL, 1;BL=00100110b,CF=0
- MOV DL, -85
- SAR DL, 1; DL = -43, CF= 1
- SAR DL, 2; DL = -11, CF= 0

#### ROR&ROL

- Bu komutlar ile sayı kaybolmaz.
- Sağdan-Sola ya da Soldan-Sağa bitlerdeki değerler Carry bayrağına düşer ve Carry bayrağındaki değer son bite yerleşir.



- MOV AL,11011010B
- ROR AL,1;01101101
- ROR AL,1;10110110
- ROR AL,1 ;01011011
- ROR AL,1;10101101
- ROR AL,1;11010110
- ROR AL,1;01101011
- ROR AL,1;10110101
- ROR AL,1;11011010

- MOV AL,11011010B
- ROL AL,1; 10110101
- ROL AL,1;01101011
- ROL AL,1;11010110
- ROL AL,1; 10101101
- ROL AL,1;01011011
- ROL AL,1; 10110110
- ROL AL,1;01101101
- ROL AL,1;11011010

- MOV AL,11110000b
- ROL AL,1; AL = 11100001b, CF = 1
- MOV DL,3Fh;DL= 00111111b
- ROL DL,4; DL = 11110011b, CF=1
- MOV AL,11110000b
- ROR AL,1; AL = 01111000b,CF = 0
- MOV DL,3Fh;DL= 00111111b
- ROR DL,4; DL = 11110011b h, CF=1
- MOV AL, 1Ch; AL = 00011100b
- ROLAL, 1; AL = 00111000b, CF=0
- MOV AL,1Ch; AL = 00011100b
- ROR AL, 1; AL = 00001110b, CF=0

## Kaynaklar

- Feza Buzluca, İTÜ Ders Notları, Bilgisayar Mimarisi
- Wikipedia
- Emel Soylu, Kadriye Öz, Karabük Üniversitesi, Mikroişlemciler Ders Notları
- 1) Bilgisayar Mimarisi Doç. Dr. Şirzat KAHRAMANLI
- 2) Ders Notları Yrd. Doç. Dr. Rıfat KURBAN
- Wikipedia
- https://edukedar.com/differencebetween-cisc-and-risc/
- Dr. B. B. Hegde First Grade College, Kundapura

