MINI-PROJET AVEC L'ARCHITECTURE Y86

Nathan VANBESELAERE, Sacha DUPERRET $30~{\rm avril}~2023$

Résumé

Rapport détaillant le travail effectué en binôme pour adapter l'architecture Y86 aux consignes.

Table des matières

1	Exercice 1				
	1.1	Question 1	2		
	1.2		2		
2	Exercice 2				
	2.1	Question 1	2		
	2.2	Question 2	3		
	2.3	•	3		
	2.4	Question 4	3		
3	Exercice 3 4				
	3.1	Question 1	4		
	3.2	Question 2	4		
4	Exercice 4				
	4.1	Question 1	5		
	4.2	•	5		
	4.3	•	5		

1 Exercice 1

1.1 Question 1

Nous supprimons l'instruction :

Nous modifions également l'instruction set pour que RMMOVL ait un icode =4 et ifun =0, ainsi que MRMOVL ait un icode =4 avec un ifun =1. Le code source Y86 compile bien, le code hexadécimal est bien de 40 et 41 pour RMMOVL (ifun =0) et RMMOVL (ifun =1) respectivement.

1.2 Question 2

Nous supprimons l'ensemble des occurences de MRMOVL. Dans les cas où MRMOVL était dissocié de RMMOVL (dans le code HCL), nous ajoutons l'instruction :

```
|| icode == RMMOVL && ifun == 1
```

permettant ainsi d'exécuter correctement le programme.

2 Exercice 2

2.1 Question 1

Nous modifions le instruction set en ajoutant STRGL avec un icode =14 et un ifun =0. Nous testons cette nouvelle instruction en utilisant ce code :

```
.pos 0
init:
        irmovl stack, %esp
        call
                test
        halt
test:
        irmovl 3, %ecx
        strgl %ecx,%edx
        strgl %ecx,%ecx
        andl %ecx, %ecx
        jе
                end
end:
        ret
         .align 4
         .long
n:
         .long
                0
s:
t:
         .long
                0x000a
         .long
                0x00b0
         .long
                0x0c00
         .long
                0xd000
         .pos 0x100
stack:
```

.long 0

L'exécution se déroulle conformément à nos attentes.

2.2 Question 2

Nous ajoutons l'instruction

```
intsig STRGL
```

'instructionSet.get("lodsl").icode'

permettant de donner un icode à l'instruction STRGL. Nous testons le code avec les même instructions que précédemment. Les valeurs des signaux et les opérations réalisées sont conformes à nos attentes.

2.3 Question 3

Suivant la même technique que pour la question 2 de l'execrcice 1, nous factorisons les cas commun à STRGL ifun $= 0 \mid\mid$ infun = 1.

2.4 Question 4

Nous codons un clone de str
cpy en y86. Nous la testons dans le simulateur, avec le code ci-dessou
s :

```
.pos 0
        irmovl stack, %esp
main :
       mrmovl size, %eax
                                 #Taille du tableau
        pushl %eax
        irmovl t, %eax
                                 #Source
        pushl %eax
        irmovl r, %eax
                                 #Destination
        pushl %eax
        call strcpy
        iaddl 12, %esp
        halt
strcpy: mrmovl 4(%esp), %edi
        mrmovl 8(%esp),%esi
        mrmovl 12(%esp),%ecx
boucle: lodsl %eax
```

stosl %eax
isubl 1, %ecx
jne boucle

ret

Le comportement du code correspond aux attendus.

3 Exercice 3

3.1 Question 1

Nous ajoutons un icode de 15 avec ifun de 4 pour le code LOOP. Le code compile avec cette nouvelle instruction.

3.2 Question 2

Nous déclarons les signaux LOOP et RECX. Sous la forme :

```
.pos 0
irmovl t, %esi
irmovl r, %edi
mrmovl s, %ecx

boucle: lodsl %eax
stosl %eax
loop boucle
halt

.pos 0x100
s: .long 5
```

```
t: .long 2
    .long 3
    .long 5
    .long 7
    .long 11
r:
```

Le code compile et s'exécute sans erreur.

4 Exercice 4

4.1 Question 1

Nous ajoutons loope et loopne au jeu d'instruction (icode =15, identique à celui de loop). Pour les ifun, nous attibuons :

```
\begin{array}{ll} -- \log : 0 \\ -- \log e : 3 \\ -- \log e : 4 \end{array}
```

Ce qui positionne ainsi le signal Bch conformément au comportement souhaité.

4.2 Question 2

Dans le code HCL, nous ajoutons le support de loope et loopne via la même procédure que dans les exercices précédents.

4.3 Question 3

Nous codons un clone de la fonction strncpy en Y86. Pour cela, nous utilisons les fonctions codées précédemment.

Nous testons la fonction avec le code suivant :

```
.pos 0
irmovl stack, %esp
main : mrmovl limite, %eax
                                     #Limite
        pushl %eax
        irmovl t, %eax
                                     #Source
        pushl %eax
        irmovl r, %eax
                                     #Destination
        pushl %eax
        call strcpy
                                     #Test premier cas
        call strcpy_bis
                                     #Test deuxième cas
        iaddl 12, %esp
        halt
```

strcpy: mrmovl 4(%esp),%edi #Test premier cas

mrmovl 8(%esp),%esi
mrmovl 12(%esp),%ecx

boucle: lodsl %eax

stosl %eax

isubl 0, %eax #On vérifie si le tableau est vide jne nonvide #Si le tableau n'est pas encore vide

rmmovl %eax,-4(%edi) #Si le tableau est vide,

#on ajoute un 0 à la suite de notre tableau

#de destination

nonvide:loopne boucle

ret

strcpy_bis: irmovl b, %esi #Test deuxième cas

mrmovl 4(%esp),%edi
mrmovl 12(%esp),%ecx

mrmovi 12(%esp),%

jmp boucle #Renvoi à notre boucle avec notre 2nd tableau

.pos 0x100

limite: .long 4 #Limite

t: .long 2 #Tableau premier cas

.long 3

.pos 0x120

b: .long 2 #Tableau deuxième cas

.long 3
.long 5
.long 7
.long 11

r: #Destination

.pos 0x200
stack: .long 0

Notre clone de la fonction strncpy fonctionne correctement dans les deux différents cas.