MINI-PROJET AVEC L'ARCHITECTURE Y86

Nathan VANBESELAERE, Sacha DUPERRET

30 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	1		
	1.2	Question 2	2		
2	Exercice 2				
	2.1	Question 1	2		
	2.2	Question $2 \dots \dots \dots \dots$	2		
	2.3	Question $3 \ldots \ldots \ldots$	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	Question 2			
		Duestion 3			

1 Exercice 1

1.1 Question 1

Nous supprimons l'instruction :

intsig MRMOVL 'instructionSet.get("mrmovl").icode'

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
        irmovl 3, %ecx
test:
        strgl %ecx, %edx
        strgl %ecx, %ecx
        andl %ecx, %ecx
                end
        jе
end:
        ret
         .align 4
         .long
n:
s:
         .long
         .long
t:
                0x000a
                0x00b0
         .long
         .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

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

Nous ajoutons l'instruction

intsig STOSL

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

permettant de donner un icode à l'instruction STOSL. Suivant la même technique que pour la question 2 de l'execrcice 1, nous factorisons les cas commun à STRGL ifun =0 || 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

.pos 0x100

size: .long 5

t: .long 2 #Source

.long 3

.long 7

.long 11

r: #Destination

.pos 0x200
stack: .long 0

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 :

Dans new_pc nous modifions la $\#Taken\ branch$: Use immediate value.

```
icode in { JXX, LOOP } && Bch : valC;
```

Nous testons nos modifications avec ce code :

```
.pos 0
irmovl t, %esi
irmovl r, %edi
mrmovl s, %ecx
boucle: lodsl %eax
        stosl %eax
        loop boucle
        halt
.pos 0x100
s: .long 5
   .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 :

loop: 0loope: 3loopne: 4

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
                                     #Test premier cas
        call strcpy
        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
```

#Si le tableau est vide, on ajoute un 0 à la suite

rmmovl %eax,-4(%edi)

nonvide:loopne boucle

ret

.pos 0x200
stack: .long 0

strcpy_bis: irmovl b, %esi #Test deuxième cas mrmovl 4(%esp),%edi mrmovl 12(%esp),%ecx jmp boucle #On renvoie à notre boucle avec notre deuxième tab .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 #Destination r:

La valeur sentinelle est bien trouvée avant que le nombre de mots maximum à copier ne soit atteint. Si la valeur sentilelle se situe après le nombre de mots à copier nous trouvons le nombre total de mots en premier.