

# 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

<b>1</b>	<b>Exercice 1</b>	<b>1</b>
1.1	Question 1 . . . . .	1
1.2	Question 2 . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Exercice 2</b>	<b>2</b>
2.1	Question 1 . . . . .	2
2.2	Question 2 . . . . .	2
2.3	Question 3 . . . . .	3
2.4	Question 4 . . . . .	3
<b>3</b>	<b>Exercice 3</b>	<b>4</b>
3.1	Question 1 . . . . .	4
3.2	Question 2 . . . . .	4
<b>4</b>	<b>Exercice 4</b>	<b>5</b>
4.1	Question 1 . . . . .	5
4.2	Question 2 . . . . .	5
4.3	Question 3 . . . . .	5

## 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 MRMOVL (ifun = 1) respectivement.

## 1.2 Question 2

Nous supprimons l'ensemble des occurrences 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
      je   end
end:   ret

      .align 4
n:     .long 4
s:     .long 0
t:     .long 0x000a
      .long 0x00b0
      .long 0x0c00
      .long 0xd000

      .pos 0x100
stack:
      .long 0
```

L'exécution se déroule conformément à nos attentes.

### 2.2 Question 2

Nous ajoutons l'instruction

```
intsig STRGL                                'instructionSet.get("strgl").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

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'exercice 1, nous factorisons les cas communs à STRGL ifun = 0 || ifun = 1.

## 2.4 Question 4

Nous codons un clone de strcpy en y86. Nous la testons dans le simulateur, avec le code ci-dessous :

```
        .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

size:    .pos 0x100
        .long 5

t:       .long 2               #Source
        .long 3
        .long 5
        .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 :

```

intsig LOOP                                'instructionSet.get("loop").icode'
intsig RECX                                'registers.ecx'

```

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
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 ....

### **4.2 Question 2**

### **4.3 Question 3**