



# **Bölüm 7: Akış Kontrol**

## **Mikroişlemciler**



# Program Akış Kontrolü

- Koşulsuz atlamalar (*jumps*)
- Koşullu atlamalar (*jumps*)
  - Tek bir bayrağı test eden atlama komutları
  - İşaretli sayılar için atlama komutları
  - İşaretsiz sayılar için atlama komutları
- Döngüler (*loops*)



# Koşulsuz Atlamalar

- JMP (Jump): program içinde kontrolü başka bir noktaya aktarır.
  - JMP etiket
- Etiket tanımlamak için adı yazılır ve sonuna ":" eklenir.
- Etiket herhangi bir karakter kombinasyonu olabilir,
  - ancak bir sayı ile başlayamaz.
- Etiket, ayrı bir satırda veya başka bir komutun önünde tanımlanabilir.
- JMP, kontrolü hem ileri hem de geri yönlendirebilir.
- Mevcut kod segmenti içinde (65,535 bayt) herhangi bir yere atlayabilir.



# Koşulsuz Atlamalar

```
org      100h
mov      ax, 5          ; set ax to 5.
mov      bx, 2          ; set bx to 2.
jmp      calc           ; go to 'calc'.
back:    jmp stop       ; go to 'stop'.
calc:
add      ax, bx         ; add bx to ax.
jmp      back           ; go 'back'.
stop:
ret                          ; return to operating system.
```



# Tek Bir Bayrağı Test Eden Atlama Komutları

Instruction	Description	Condition
JZ , JE	Jump if Zero (Equal).	ZF = 1
JC , JB, JNAE	Jump if Carry (Below, Not Above Equal).	CF = 1
JS	Jump if Sign.	SF = 1
JO	Jump if Overflow.	OF = 1
JPE, JP	Jump if Parity Even.	PF = 1
JNZ , JNE	Jump if Not Zero (Not Equal).	ZF = 0
JNC , JNB, JAE	Jump if Not Carry (Not Below, Above Equal).	CF = 0
JNS	Jump if Not Sign.	SF = 0
JNO	Jump if Not Overflow.	OF = 0
JPO, JNP	Jump if Parity Odd (No Parity).	PF = 0



# Tek Bir Bayrağı Test Eden Atlama Komutları

- JZ, JE: Sıfıra eşitse atlama yap.
  - Koşul:  $ZF = 1$  Zıt Komut: JNZ, JNE
- JC, JB, JNAE: Taşma durumunda atlama yap.
  - Koşul:  $CF = 1$  Zıt Komut: JNC, JNB, JAE
- JS: Negatifse atlama yap.
  - Koşul:  $SF = 1$  Zıt Komut: JNS
- JO: Taşma durumunda atlama yap.
  - Koşul:  $OF = 1$  Zıt Komut: JNO
- JPE, JP: Çiftlik durumunda atlama yap.
  - Koşul:  $PF = 1$  Zıt Komut: JPO



# Tek Bir Bayrağı Test Eden Atlama Komutları

- Atlama komutları sabit uzunluktadır (iki bayt).
- Bağıl konum (*Offset*) 1 baytta saklanır.
  - -128 bayt geriye veya 127 bayt ileriye atlama yapabilir.
- Değer her zaman işaretli bir sayıdır.
- JE, JZ; JNE, JNZ ile aynı makine koduna derlenir.
- JC, JB, JNAE; JNC, JNB, JAE ile aynı makine koduna derlenir.



# Tek Bir Bayrağı Test Eden Atlama Komutları

`jnc a`

`jnb a`

`jae a`

`mov ax, 4`

`a: mov ax, 5`

`ret`





# İşaretili Sayılar İçin Atlama Komutları

Instruction	Description	Condition
JE , JZ	Jump if Equal (=). Jump if Zero.	ZF = 1
JNE , JNZ	Jump if Not Equal (<>). Jump if Not Zero.	ZF = 0
JG , JNLE	Jump if Greater (>). Jump if Not Less or Equal (not <=).	ZF = 0 and SF = OF
JL , JNGE	Jump if Less (<). Jump if Not Greater or Equal (not >=).	SF <> OF
JGE , JNL	Jump if Greater or Equal (>=). Jump if Not Less (not <).	SF = OF
JLE , JNG	Jump if Less or Equal (<=). Jump if Not Greater (not >).	ZF = 1 or SF <> OF



# İşaretili Sayılar İçin Atlama Komutları

- JE, JZ: Eşitse atlama yap.
  - Koşul:  $ZF = 1$  Zıt Komut: JNE, JNZ
- JNE, JNZ: Eşit değilse atlama yap.
  - Koşul:  $ZF = 0$  Zıt Komut: JE, JZ
- JG, JNLE: Büyükse atlama yap.
  - Koşul:  $ZF = 0$  ve  $SF = OF$  Zıt Komut: JNG, JLE
- JL, JNGE: Küçükse atlama yap.
  - Koşul:  $SF \neq OF$  Zıt Komut: JNL, JGE
- JGE, JNL: Büyük veya eşitse atlama yap.
  - Koşul:  $SF = OF$  Zıt Komut: JNGE, JL
- JLE, JNG: Küçük veya eşitse atlama yap.
  - Koşul:  $ZF = 1$  veya  $SF \neq OF$  Zıt Komut: JNLE, JG



# İşaretili Sayılar İçin Atlama Komutları

- <> işareti eşit değil anlamına gelir.

```
mov ax, 5
```

```
mov bx, 5
```

```
cmp ax, bx
```

```
je equal_message
```

```
jmp not_equal_message
```

```
equal_message:           ; Eşitse yapılacak işlemler
```

```
jmp end_program
```

```
not_equal_message:       ; Eşit değilse yapılacak işlemler
```

```
end_program:
```



# İşaretsiz Sayılar İçin Atlama Komutları

Instruction	Description	Condition
JE , JZ	Jump if Equal (=). Jump if Zero.	ZF = 1
JNE , JNZ	Jump if Not Equal (<>). Jump if Not Zero.	ZF = 0
JA , JNBE	Jump if Above (>). Jump if Not Below or Equal (not <=).	CF = 0 and ZF = 0
JB , JNAE, JC	Jump if Below (<). Jump if Not Above or Equal (not >=). Jump if Carry.	CF = 1
JAE , JNB, JNC	Jump if Above or Equal (>=). Jump if Not Below (not <). Jump if Not Carry.	CF = 0
JBE , JNA	Jump if Below or Equal (<=). Jump if Not Above (not >).	CF = 1 or ZF = 1



# İşaretsiz Sayılar İçin Atlama Komutları

- JE, JZ: Eşitse atlama yap.
  - Koşul:  $ZF = 1$  Zıt Komut: JNE, JNZ
- JNE, JNZ: Eşit değilse atlama yap.
  - Koşul:  $ZF = 0$  Zıt Komut: JE, JZ
- JA, JNBE: Büyükse atlama yap.
  - Koşul:  $CF = 0$  ve  $ZF = 0$  Zıt Komut: JNA, JBE
- JB, JNAE, JC: Küçükse atlama yap.
  - Koşul:  $CF = 1$  Zıt Komut: JNB, JAE, JNC
- JAE, JNB, JNC: Büyük veya eşitse atlama yap.
  - Koşul:  $CF = 0$  Zıt Komut: JNAE, JB
- JBE, JNA: Küçük veya eşitse atlama yap.
  - Koşul:  $CF = 1$  veya  $ZF = 1$  Zıt Komut: JNBE, JA



# İşaretsiz Sayılar İçin Atlama Komutları

```
mov ax, 5
mov bx, 7
cmp ax, bx
ja  jump_above
jmp not_jump_above
jump_above:      ; ax büyükse yapılacak işlemler
jmp end_program
not_jump_above:  ; ax küçükse veya eşitse yapılacak işlemler
end_program:
```



# CMP ve Atlama Komutları

- Sayısal değerleri karşılaştırmak için CMP (compare) komutu kullanılır.
- CMP komutu, SUB (çıkarma) komutunu gerçekleştirir.
- Örnek 1: 5 ve 2'yi karşılaştır,
  - $5 - 2 = 3$
  - Sonuç sıfır değil (Zero Bayrağına 0 atanır).
- Örnek 2: 7 ve 7'yi karşılaştır,
  - $7 - 7 = 0$
  - Sonuç sıfır! (Zero Bayrağına 1 atanır, JZ veya JE atlama yapar).



# CMP ve Atlama Komutları

```
include "emu8086.inc"
org      100h
mov      al, 25      ; set al to 25.
mov      bl, 10      ; set bl to 10.
cmp      al, bl      ; compare al - bl.
je       equal       ; jump if al = bl (zf = 1).
putc     'n'         ; if it gets here, then al <> bl,
jmp      stop        ; so print 'n', and jump to stop.
equal:    ; if gets here,
putc     'y'         ; then al = bl, so print 'y'.
stop:
ret       ; gets here no matter what.
```





# Döngüler (Loops)

Instruction	Operation And Jump Condition
LOOP	decrease cx, jump to label if cx not zero.
LOOPE	decrease cx, jump to label if cx not zero and equal (zf = 1).
LOOPNE	decrease cx, jump to label if cx not zero and not equal (zf = 0).
LOOPNZ	decrease cx, jump to label if cx not zero and zf = 0.
LOOPZ	decrease cx, jump to label if cx not zero and zf = 1.
JCXZ	jump to label if cx is zero.



# Döngüler (Loops)

- Döngüler, bir koşula bağlı olarak bir kod bloğunun tekrarlanmasını sağlar.
- LOOP: CX sıfır olmadığı sürece belirtilen etikete atlama yapar.
- LOOPE, LOOPZ:
  - CX sıfır olmadığı ve ZF = 1 olduğu sürece etikete atlama yapar.
- LOOPNE, LOOPNZ :
  - CX sıfır olmadığı ve ZF = 0 olduğu sürece etikete atlama yapar.
- JCXZ: CX sıfır olduğunda belirtilen etikete atlama yapar.



# Döngüler (Loops)

```
include "emu8086.inc"
```

```
org 100h
```

```
mov cx, 5
```

; CX döngü tekrar sayısı 5 ata.

```
dongu:
```

```
    ; Döngü İçeriği
```

```
    loop dongu
```

; CX sıfır değilse dongu etiketine atla

```
jmp dur
```

; Döngü bittiğinde dur etiketine atla

```
dur:
```

```
    ret
```



# Döngüler (Loops)

```
1  org 100h
2  mov bx, 0   ;Toplam adım.
3  mov cx, 5
4  k1:
5      add bx, 1
6      mov al, '1'
7      mov ah, 0eh
8      int 10h
9      push cx
10     mov cx, 5
```

```
11  k2:
12      add bx, 1
13      mov al, '2'
14      mov ah, 0eh
15      int 10h
16      loop k2   ; İç döngü.
17      pop cx
18  loop k1       ; Dış döngü.
19  ret
```



# Dizi Elemanları Toplamı

```
org 100h
mov cx, 5 ; eleman sayısı
mov al, 0 ; toplam al yazmacında tutulacak
mov bx, 0 ; bx indis olarak kullanılacak
next: add al, vector[bx] ; elemanları topla
inc bx ; sonraki eleman
loop next ; cx=0 olana kadar dön
mov m, al ; sonucu m değişkenine atar
ret
vector db 5, 4, 5, 2, 1
m db 0
```



# Dizi Elemanları Toplamı

emulator: calc-sum.com\_

file math debug view external virtual devices virtual drive help

Load reload step back single step run step delay ms: 0

registers

	H	L
AX	00	00
BX	00	00
CX	00	19
DX	00	00
CS	0700	
IP	0100	
SS	0700	
SP	FFFE	
BP	0000	
SI	0000	
DI	0000	
DS	0700	
ES	0700	

0700:0100

07100:	B9	185	!
07101:	05	005	♣
07102:	00	000	NULL
07103:	B0	176	///
07104:	00	000	NULL
07105:	BB	187	7
07106:	00	000	NULL
07107:	00	000	NULL
07108:	02	002	0
07109:	87	135	ç
0710A:	13	019	!!
0710B:	01	001	0
0710C:	43	067	C
0710D:	E2	226	Γ
0710E:	F9	249	·
0710F:	A2	162	ó
07110:	18	024	↑
07111:	01	001	0
07112:	C3	195	†
07113:	05	005	♣
07114:	04	004	♦
07115:	05	005	♣

0700:0100

```
MOV CX, 00005h
MOV AL, 00h
MOV BX, 00000h
ADD AL, [BX] + 00113h
INC BX
LOOP 0108h
MOV [00118h], AL
RET
ADD AX, 00504h
ADD AL, [BX + DI]
ADD [BX + SI] + 09090h, 1
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
...
```

screen source reset aux vars debug stack flags



# Dizi Elemanları Toplamı

emulator: calc-sum.com\_

file math debug view external virtual devices virtual drive help

Load reload step back single step run step delay ms: 0

registers

	H	L
AX	00	00
BX	00	00
CX	00	05
DX	00	00
CS	0700	
IP	0108	
SS	0700	
SP	FFFE	
BP	0000	
SI	0000	
DI	0000	
DS	0700	
ES	0700	

0700:0108

07100:	B9	185	!
07101:	05	005	♣
07102:	00	000	NULL
07103:	B0	176	///
07104:	00	000	NULL
07105:	BB	187	7
07106:	00	000	NULL
07107:	00	000	NULL
07108:	02	002	⊖
07109:	87	135	ç
0710A:	13	019	::
0710B:	01	001	⊖
0710C:	43	067	C
0710D:	E2	226	Γ
0710E:	F9	249	·
0710F:	A2	162	ó
07110:	18	024	↑
07111:	01	001	⊖
07112:	C3	195	↓
07113:	05	005	♣
07114:	04	004	♦
07115:	05	005	♣

0700:0108

```
MOV CX, 00005h
MOV AL, 00h
MOV BX, 00000h
ADD AL, [BX] + 00113h
INC BX
LOOP 0108h
MOV [00118h], AL
RET
ADD AX, 00504h
ADD AL, [BX + DI]
ADD [BX + SI] + 09090h, 1
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
...
```

screen source reset aux vars debug stack flags



# Dizi Elemanları Toplamı

emulator: calc-sum.com\_

file math debug view external virtual devices virtual drive help

Load reload step back single step run step delay ms: 0

registers

	H	L
AX	00	05
BX	00	01
CX	00	05
DX	00	00
CS	0700	
IP	0100	
SS	0700	
SP	FFFE	
BP	0000	
SI	0000	
DI	0000	
DS	0700	
ES	0700	

0700:0100

07100:	B9	185	!
07101:	05	005	⬆
07102:	00	000	NULL
07103:	B0	176	⬆
07104:	00	000	NULL
07105:	BB	187	⬆
07106:	00	000	NULL
07107:	00	000	NULL
07108:	02	002	⬆
07109:	87	135	⬆
0710A:	13	019	!!
0710B:	01	001	⬆
0710C:	43	067	C
0710D:	E2	226	⬆
0710E:	F9	249	-
0710F:	A2	162	⬆
07110:	18	024	↑
07111:	01	001	⬆
07112:	C3	195	⬆
07113:	05	005	⬆
07114:	04	004	⬆
07115:	05	005	⬆

0700:0100

```
MOV CX, 00005h
MOV AL, 00h
MOV BX, 00000h
ADD AL, [BX] + 00113h
INC BX
LOOP 0108h
MOV [00118h], AL
RET
ADD AX, 00504h
ADD AL, [BX + DI]
ADD [BX + SI] + 09090h, 1
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
...
```

screen source reset aux vars debug stack flags





# Dizi Elemanları Toplamı

emulator: calc-sum.com\_

file math debug view external virtual devices virtual drive help

Load reload step back single step run step delay ms: 0

registers

	H	L
AX	00	09
BX	00	01
CX	00	04
DX	00	00
CS	0700	
IP	010C	
SS	0700	
SP	FFFE	
BP	0000	
SI	0000	
DI	0000	
DS	0700	
ES	0700	

0700:010C

07100:	B9	185	!
07101:	05	005	♣
07102:	00	000	NULL
07103:	B0	176	
07104:	00	000	NULL
07105:	BB	187	7
07106:	00	000	NULL
07107:	00	000	NULL
07108:	02	002	0
07109:	87	135	ç
0710A:	13	019	!!
0710B:	01	001	0
0710C:	43	067	C
0710D:	E2	226	Γ
0710E:	F9	249	-
0710F:	A2	162	ó
07110:	18	024	↑
07111:	01	001	0
07112:	C3	195	†
07113:	05	005	♣
07114:	04	004	♦
07115:	05	005	♣

0700:010C

```
MOV CX, 00005h
MOV AL, 00h
MOV BX, 00000h
ADD AL, [BX] + 00113h
INC BX
LOOP 0108h
MOV [00118h], AL
RET
ADD AX, 00504h
ADD AL, [BX + DI]
ADD [BX + SI] + 09090h, 1
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
...
```

screen source reset aux vars debug stack flags



# Dizi Elemanları Toplamı

emulator: calc-sum.com\_

file math debug view external virtual devices virtual drive help

Load reload step back single step run step delay ms: 0

registers

	H	L
AX	00	0E
BX	00	02
CX	00	03
DX	00	00
CS	0700	
IP	010C	
SS	0700	
SP	FFFE	
BP	0000	
SI	0000	
DI	0000	
DS	0700	
ES	0700	

0700:010C

07100:	B9	185	!
07101:	05	005	♣
07102:	00	000	NULL
07103:	B0	176	///
07104:	00	000	NULL
07105:	BB	187	7
07106:	00	000	NULL
07107:	00	000	NULL
07108:	02	002	0
07109:	87	135	ç
0710A:	13	019	!!
0710B:	01	001	0
0710C:	43	067	C
0710D:	E2	226	Γ
0710E:	F9	249	-
0710F:	A2	162	ó
07110:	18	024	↑
07111:	01	001	0
07112:	C3	195	†
07113:	05	005	♣
07114:	04	004	♦
07115:	05	005	♣

0700:010C

```
MOV CX, 00005h
MOV AL, 00h
MOV BX, 00000h
ADD AL, [BX] + 00113h
INC BX
LOOP 0108h
MOV [00118h], AL
RET
ADD AX, 00504h
ADD AL, [BX + DI]
ADD [BX + SI] + 09090h, 1
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
...
```

screen source reset aux vars debug stack flags



# Dizi Elemanları Toplamı

emulator: calc-sum.com\_

file math debug view external virtual devices virtual drive help

Load reload step back single step run step delay ms: 0

registers

	H	L
AX	00	10
BX	00	03
CX	00	02
DX	00	00
CS	0700	
IP	010C	
SS	0700	
SP	FFFE	
BP	0000	
SI	0000	
DI	0000	
DS	0700	
ES	0700	

0700:010C

07100:	B9	185	!
07101:	05	005	♣
07102:	00	000	NULL
07103:	B0	176	///
07104:	00	000	NULL
07105:	BB	187	7
07106:	00	000	NULL
07107:	00	000	NULL
07108:	02	002	0
07109:	87	135	ç
0710A:	13	019	!!
0710B:	01	001	0
0710C:	43	067	C
0710D:	E2	226	Γ
0710E:	F9	249	-
0710F:	A2	162	ó
07110:	18	024	↑
07111:	01	001	0
07112:	C3	195	†
07113:	05	005	♣
07114:	04	004	♦
07115:	05	005	♣

0700:010C

```
MOV CX, 00005h
MOV AL, 00h
MOV BX, 00000h
ADD AL, [BX] + 00113h
INC BX
LOOP 0108h
MOV [00118h], AL
RET
ADD AX, 00504h
ADD AL, [BX + DI]
ADD [BX + SI] + 09090h, 1
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
...
```

screen source reset aux vars debug stack flags



# Dizi Elemanları Toplamı

emulator: calc-sum.com\_

file math debug view external virtual devices virtual drive help

Load reload step back single step run step delay ms: 0

registers

	H	L
AX	00	11
BX	00	04
CX	00	01
DX	00	00
CS	0700	
IP	010C	
SS	0700	
SP	FFFE	
BP	0000	
SI	0000	
DI	0000	
DS	0700	
ES	0700	

0700:010C

07100:	B9	185	!
07101:	05	005	♣
07102:	00	000	NULL
07103:	B0	176	///
07104:	00	000	NULL
07105:	BB	187	7
07106:	00	000	NULL
07107:	00	000	NULL
07108:	02	002	0
07109:	87	135	ç
0710A:	13	019	!!
0710B:	01	001	0
0710C:	43	067	C
0710D:	E2	226	7
0710E:	F9	249	.
0710F:	A2	162	ó
07110:	18	024	↑
07111:	01	001	0
07112:	C3	195	↑
07113:	05	005	♣
07114:	04	004	♦
07115:	05	005	♣

0700:010C

```
MOV CX, 00005h
MOV AL, 00h
MOV BX, 00000h
ADD AL, [BX] + 00113h
INC BX
LOOP 0108h
MOV [00118h], AL
RET
ADD AX, 00504h
ADD AL, [BX + DI]
ADD [BX + SI] + 09090h, 1
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
NOP
...
```

screen source reset aux vars debug stack flags



# Dizi Elemanları Toplamı

emulator: calc-sum.com\_

file math debug view external virtual devices virtual drive help

Load reload step back single step run step delay ms: 0

registers

	H	L
AX	00	11
BX	00	05
CX	00	00
DX	00	00
CS	0700	
IP	0112	
SS	0700	
SP	FFFE	
BP	0000	
SI	0000	
DI	0000	
DS	0700	
ES	0700	

0700:0112

07100:	B9	185	!
07101:	05	005	♣
07102:	00	000	NULL
07103:	B0	176	
07104:	00	000	NULL
07105:	BB	187	!
07106:	00	000	NULL
07107:	00	000	NULL
07108:	02	002	0
07109:	87	135	ç
0710A:	13	019	!!
0710B:	01	001	0
0710C:	43	067	C
0710D:	E2	226	Γ
0710E:	F9	249	.
0710F:	A2	162	ó
07110:	18	024	↑
07111:	01	001	0
07112:	C3	195	!
07113:	05	005	♣
07114:	04	004	♦
07115:	05	005	♣

MOV CX, 00005h  
MOV AL, 00h  
MOV BX, 00000h  
ADD AL, [BX] + 00113h  
INC BX  
LOOP 0108h  
MOV [00118h], AL  
RET  
ADD AX, 00504h  
ADD AL, [BX + DI]  
ADC [BX + SI] + 09090h, 1  
NOP  
NOP  
NOP  
NOP  
NOP  
NOP  
NOP  
NOP  
NOP  
...

screen source reset aux vars debug stack flags



SON