

---

# **L'Architecture Seed**

De la Porte Logique au Système d'Exploitation  
32-bits

Tahiry RAZAFINDRALAMBO

2026

# Table des matières

<b>1</b>	<b>L'Architecture nand2c : Guide de l'Étudiant</b>	<b>1</b>
1.1	Table des Matières . . . . .	1
1.2	Comment utiliser ce guide . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Introduction</b>	<b>3</b>
2.1	Le Mystère de l'Ordinateur . . . . .	3
2.2	Pourquoi Construire un Ordinateur ? . . . . .	3
2.2.1	Le problème de la "boîte noire" . . . . .	3
2.2.2	L'approche "Du NAND au Tetris" . . . . .	4
2.3	Ce que Vous Allez Construire . . . . .	4
2.3.1	La beauté de l'abstraction . . . . .	5
2.4	L'Architecture nand2c A32 . . . . .	5
2.4.1	Pourquoi ces changements ? . . . . .	5
2.5	Ce que Vous Allez Apprendre . . . . .	6
2.6	Vos Outils . . . . .	6
2.6.1	Les Outils en Ligne de Commande . . . . .	6
2.6.2	Le Simulateur Web (Recommandé) . . . . .	6
2.6.3	Le CPU Visualizer . . . . .	7
2.7	Comment Utiliser ce Livre . . . . .	7
2.7.1	L'approche recommandée . . . . .	7
2.7.2	Si vous êtes bloqué . . . . .	7
2.8	La Grande Aventure Commence . . . . .	8
<b>3</b>	<b>Logique Booléenne</b>	<b>9</b>
3.1	Où en sommes-nous ? . . . . .	10
3.2	Pourquoi le Binaire ? . . . . .	10
3.2.1	La question fondamentale . . . . .	10
3.2.2	Du voltage au bit . . . . .	11
3.2.3	L'abstraction qui libère . . . . .	11
3.3	La Porte NAND : Notre Axiome . . . . .	12
3.3.1	Pourquoi partir du NAND ? . . . . .	12
3.3.2	Table de Vérité NAND . . . . .	12
3.3.3	Symbole graphique . . . . .	13
3.4	Construction des Portes Élémentaires . . . . .	13
3.4.1	A. NOT (Inverseur) — L'inversion de la réalité . . . . .	13
3.4.2	B. AND (Et) — La conjonction . . . . .	14

3.4.3 C. OR (Ou) — L'alternative . . . . .	15
3.4.4 D. XOR (Ou Exclusif) — La différence . . . . .	15
3.4.5 E. Multiplexeur (Mux) — L'aiguilleur . . . . .	16
3.4.6 F. Démultiplexeur (DMux) — L'inverse de l'aiguilleur . . . . .	17
3.5 Le Lien avec l'Ordinateur Complet . . . . .	17
3.5.1 Du NAND au CPU : La feuille de route . . . . .	17
3.6 Description Matérielle (nand2c HDL) . . . . .	18
3.6.1 Pourquoi un langage de description ? . . . . .	18
3.6.2 Structure d'un fichier .hdl . . . . .	18
3.6.3 Vocabulaire essentiel . . . . .	19
3.6.4 Règles de connexion . . . . .	20
3.6.5 Bus (Vecteurs de bits) . . . . .	20
3.6.6 Exemple complet : XOR en HDL . . . . .	20
3.7 Portes Multi-Entrées et Multi-Bits . . . . .	21
3.7.1 Généralisation à N Entrées . . . . .	21
3.7.2 Multiplexeurs Multi-Entrées . . . . .	22
3.7.3 Démultiplexeurs Multi-Sorties . . . . .	24
3.7.4 Portes sur N Bits (Bus) . . . . .	24
3.7.5 Pourquoi c'est Important ? . . . . .	25
3.8 Exercices Pratiques . . . . .	25
3.8.1 Exercices sur le Simulateur Web . . . . .	25
3.8.2 Comment lancer le simulateur web ? . . . . .	26
3.8.3 Alternative : Tests en ligne de commande . . . . .	26
3.9 Défis Supplémentaires . . . . .	27
3.9.1 Défi 1 : Minimiser le nombre de NAND . . . . .	27
3.9.2 Défi 2 : Implémenter IMPLIES . . . . .	27
3.9.3 Défi 3 : Mux à 4 entrées . . . . .	27
3.10 Ce qu'il faut retenir . . . . .	27
3.11 Auto-évaluation . . . . .	28
3.11.1 Questions de compréhension . . . . .	28
3.11.2 Mini-défi pratique . . . . .	28
3.11.3 Checklist de validation . . . . .	29
<b>4 Arithmétique Binaire</b>	<b>30</b>
4.1 Où en sommes-nous ? . . . . .	31
4.2 Pourquoi l'Arithmétique est-elle si Importante ? . . . . .	31
4.2.1 Au cœur de tout calcul . . . . .	31
4.2.2 Ce que nous allons construire . . . . .	32
4.3 Représentation des Nombres . . . . .	32
4.3.1 Le Système Binaire (Base 2) . . . . .	32
4.3.2 Taille des nombres dans nand2c . . . . .	33
4.3.3 Les Nombres Négatifs : Le Complément à 2 . . . . .	33
4.3.4 Comment obtenir le complément à 2 (la valeur négative) ? . . . .	33

4.3.5	Pourquoi le complément à 2 est-il génial ?	34
4.4	L'Addition Binaire	34
4.4.1	Les règles de base (sur 1 bit)	34
4.4.2	Exemple d'addition sur 4 bits	34
4.5	Le Demi-Additionneur (Half Adder)	35
4.5.1	Table de vérité	35
4.5.2	L'insight clé	35
4.5.3	Schéma du circuit	36
4.5.4	Limitation	36
4.6	L'Additionneur Complet (Full Adder)	36
4.6.1	Interface	36
4.6.2	Table de vérité	36
4.6.3	Comment le construire ?	37
4.7	L'Additionneur 32-bits (Ripple Carry Adder)	37
4.7.1	Schéma simplifié	38
4.7.2	Le compromis du Ripple Carry	38
4.8	L'ALU (Arithmetic Logic Unit)	38
4.8.1	Pourquoi combiner arithmétique et logique ?	38
4.8.2	Interface de l'ALU nand2c	39
4.8.3	Les Opérations de l'ALU	39
4.8.4	Comment implémenter la soustraction ?	39
4.8.5	Les Drapeaux (Flags)	40
4.8.6	Comment calculer les drapeaux ?	40
4.8.7	Quand Utiliser Chaque Drapeau ?	40
4.9	La Multiplication Matérielle	43
4.9.1	Le Principe : Multiplication à la Main	43
4.9.2	L'Algorithme des Produits Partiels	43
4.9.3	Structure du Multiplicateur 8-bits (Mul8)	44
4.9.4	Addition en Arbre (Wallace Tree)	44
4.9.5	Pourquoi le Résultat est sur 16 bits ?	44
4.9.6	Extension à 32 bits (Mul32)	44
4.9.7	Optimisations dans les Vrais Processeurs	45
4.9.8	Pourquoi MUL n'est pas dans l'ALU ?	45
4.10	Architecture de l'ALU	46
4.11	Exercices Pratiques	46
4.11.1	Exercices sur le Simulateur Web	46
4.11.2	Conseils pour l'ALU	47
4.11.3	Conseils pour le Multiplicateur (Mul8)	47
4.11.4	Tests en ligne de commande	48
4.12	Défis Supplémentaires	48
4.12.1	Défi 1 : Carry Lookahead	48
4.12.2	Défi 2 : Multiplicateur	48
4.12.3	Défi 3 : Comparateur	48

4.13	Le Lien avec le CPU	49
4.14	Ce qu'il faut retenir	49
4.15	Auto-évaluation	50
4.15.1	Questions de compréhension	50
4.15.2	Mini-défi pratique	50
4.15.3	Checklist de validation	50
<b>5</b>	<b>Logique Séquentielle et Mémoire</b>	<b>51</b>
5.1	Où en sommes-nous ?	52
5.2	Pourquoi la Mémoire est-elle Fondamentale ?	52
5.2.1	Le problème de l'état	52
5.2.2	Ce que stocke la mémoire	53
5.2.3	Combinatoire vs Séquentiel	53
5.3	Le Temps et l'Horloge (Clock)	53
5.3.1	Le problème de la synchronisation	53
5.3.2	Front montant (Rising Edge)	54
5.3.3	Fréquence d'horloge	54
5.4	La Bascule D (D Flip-Flop / DFF)	54
5.4.1	Interface	54
5.4.2	Comportement	55
5.4.3	Pourquoi est-ce utile ?	55
5.4.4	Comment fonctionne une DFF en interne ?	55
5.5	Le Registre 1-bit (Bit)	55
5.5.1	Le problème	56
5.5.2	La solution : la rétroaction	56
5.5.3	C'est magique !	56
5.6	Le Registre 32-bits	56
5.6.1	Du bit au mot	56
5.6.2	Le rôle des registres dans le CPU	57
5.7	La RAM (Random Access Memory)	57
5.7.1	Du registre à la mémoire	57
5.7.2	Interface de la RAM	58
5.7.3	Comment ça marche ?	58
5.7.4	Exemple : RAM8 (8 mots de 32 bits)	59
5.7.5	Construction hiérarchique de grandes RAMs	59
5.8	Le Compteur de Programme (PC)	59
5.8.1	Pourquoi est-il spécial ?	60
5.8.2	Les trois modes du PC	60
5.8.3	Schéma simplifié	60
5.8.4	Le lien avec l'exécution du programme	60
5.9	Les Différents Types de Mémoire	61
5.10	Exercices Pratiques	61
5.10.1	Exercices sur le Simulateur Web	61

5.10.2	Ordre de progression recommandé . . . . .	62
5.10.3	Prérequis . . . . .	62
5.10.4	Tests en ligne de commande . . . . .	62
5.11	Défis Supplémentaires . . . . .	63
5.11.1	Défi 1 : RAM avec deux ports de lecture . . . . .	63
5.11.2	Défi 2 : Compteur avec valeur maximale . . . . .	63
5.11.3	Défi 3 : Registre à décalage (Shift Register) . . . . .	63
5.12	Le Lien avec la Suite . . . . .	63
5.13	Ce qu'il faut retenir . . . . .	64
5.14	Auto-évaluation . . . . .	64
5.14.1	Questions de compréhension . . . . .	64
5.14.2	Mini-défi pratique . . . . .	65
5.14.3	Checklist de validation . . . . .	65
<b>6</b>	<b>Architecture Machine (ISA A32)</b>	<b>66</b>
6.1	Où en sommes-nous ? . . . . .	67
6.2	Qu'est-ce qu'une Architecture ? . . . . .	68
6.2.1	Le contrat fondamental . . . . .	68
6.2.2	nand2c A32 : Une architecture RISC moderne . . . . .	68
6.3	Pourquoi RISC ? L'architecture Load/Store . . . . .	68
6.3.1	CISC vs RISC . . . . .	68
6.3.2	La règle d'or Load/Store . . . . .	68
6.4	Le Cycle de Vie d'une Instruction . . . . .	69
6.5	Les Registres : Le Plan de Travail . . . . .	70
6.5.1	Vue d'ensemble . . . . .	70
6.5.2	Rôles des registres . . . . .	70
6.5.3	Le cas spécial de R15 (PC) . . . . .	70
6.6	La Carte Mémoire (Memory Map) . . . . .	71
6.6.1	Organisation de la mémoire nand2c . . . . .	71
6.6.2	Le Memory-Mapped I/O (MMIO) . . . . .	71
6.7	Le Format des Instructions . . . . .	72
6.7.1	Les bits de condition (31-28) . . . . .	72
6.7.2	Les classes d'instructions (27-25) . . . . .	73
6.8	Les Instructions en Détail . . . . .	73
6.8.1	A. Opérations Arithmétiques et Logiques . . . . .	73
6.8.2	B. Accès Mémoire (Load/Store) . . . . .	74
6.8.3	C. Branchements . . . . .	74
6.9	La Pile (Stack) . . . . .	75
6.9.1	Fonctionnement . . . . .	75
6.9.2	Push et Pop (manuel) . . . . .	76
6.10	Exemples de Programmes . . . . .	76
6.10.1	Exemple 1 : Somme de 1 à N . . . . .	76
6.10.2	Exemple 2 : Maximum de deux nombres (avec prédication) . . . . .	76

6.10.3Exemple 3 : Dessiner un pixel . . . . .	77
6.11 Gestion des Erreurs (Traps) . . . . .	77
6.12 Exercices Pratiques . . . . .	78
6.12.1 Exercices sur le Simulateur Web . . . . .	78
6.12.2 Tests en ligne de commande . . . . .	78
6.13 Ce qu'il faut retenir . . . . .	78
6.14 Auto-évaluation . . . . .	79
6.14.1 Questions de compréhension . . . . .	79
6.14.2 Mini-défi pratique . . . . .	79
6.14.3 Checklist de validation . . . . .	80
<b>7 Le Processeur (CPU)</b>	<b>81</b>
7.1 Où en sommes-nous ? . . . . .	82
7.2 Deux Implémentations du CPU . . . . .	82
7.2.1 CPU Mono-cycle (Simulateur Rust) . . . . .	82
7.2.2 CPU Pipeline (HDL) . . . . .	83
7.2.3 Pourquoi deux implémentations ? . . . . .	84
7.3 Qu'est-ce qu'un CPU ? . . . . .	84
7.3.1 Le chef d'orchestre . . . . .	84
7.3.2 Ce que nous avons construit jusqu'ici . . . . .	85
7.3.3 Ce qu'il reste à construire . . . . .	85
7.4 Architecture du CPU (Data Path) . . . . .	85
7.4.1 Les flux de données . . . . .	86
7.5 Les Composants du CPU . . . . .	86
7.5.1 1. Le Compteur de Programme (PC) . . . . .	86
7.5.2 2. Le Décodeur (Decoder) . . . . .	87
7.5.3 3. L'Unité de Contrôle (Control) . . . . .	88
7.5.4 4. Le Vérificateur de Condition (CondCheck) . . . . .	88
7.5.5 5. Le Banc de Registres (RegFile) . . . . .	89
7.5.6 6. Les Multiplexeurs . . . . .	89
7.6 Du Format d'Instruction au Hardware . . . . .	90
7.6.1 Rappel : Format d'une Instruction A32 . . . . .	90
7.6.2 Mapping ISA → Hardware . . . . .	90
7.6.3 Exemple Détaillé : ADD R1, R2, R3 . . . . .	90
7.6.4 Exemple Détaillé : LDR R0, [R1, #8] . . . . .	91
7.6.5 Exemple Détaillé : B.EQ label . . . . .	92
7.6.6 Schéma Récapitulatif . . . . .	92
7.7 Le Cycle d'Exécution en Détail . . . . .	93
7.7.1 Phase 1 : Fetch (Récupération) . . . . .	93
7.7.2 Phase 2 : Decode (Décodage) . . . . .	94
7.7.3 Phase 3 : Register Read (Lecture des registres) . . . . .	94
7.7.4 Phase 4 : Execute (Exécution) . . . . .	94
7.7.5 Phase 5 : Memory (Accès mémoire) . . . . .	94

7.7.6 Phase 6 : Writeback (Écriture)	94
7.7.7 Phase 7 : PC Update	95
7.8 Implémentation du CPU en HDL	95
7.9 Exercices Pratiques	96
7.9.1 Exercices sur le Simulateur Web	96
7.9.2 Ordre de progression	96
7.9.3 Tests en ligne de commande	97
7.10 CPU Visualizer : L'Outil Interactif	97
7.10.1 Accéder au Visualizer	97
7.10.2 Fonctionnalités du Visualizer	97
7.10.3 Les Démonstrations Intégrées	98
7.10.4 Contrôles	99
7.10.5 Charger Votre Propre Code	99
7.10.6 Exercice Pratique	99
7.11 Conseils de Débogage	100
7.11.1 Le PC reste à 0 ?	100
7.11.2 Les branchements ne marchent pas ?	100
7.11.3 Rien ne s'écrit dans les registres ?	100
7.11.4 LDR/STR ne fonctionne pas ?	100
7.12 Aller Plus Loin : Le CPU Pipeline	100
7.12.1 Pourquoi le CPU Single-Cycle est Lent	101
7.12.2 Le Pipeline à 5 Étages	102
7.12.3 Visualisation du Pipeline en Action	105
7.12.4 Les Registres de Pipeline	105
7.12.5 Les Aléas (Hazards)	106
7.12.6 Architecture Complète du CPU Pipeline	110
7.12.7 Exercices Pratiques : Projet 6	110
7.12.8 Comment Tester le CPU Pipeline HDL	112
7.12.9 Résumé : Pipeline vs Single-Cycle	114
7.12.10 Pour Aller Encore Plus Loin	115
7.13 Le Lien avec la Suite	115
7.13.1 Le parcours complet	115
7.14 Ce qu'il faut retenir	116
7.15 Auto-évaluation	116
7.15.1 Questions de compréhension	116
7.15.2 Mini-défi pratique	117
7.15.3 Checklist de validation	117
<b>8 L'Assembleur</b>	<b>118</b>
8.1 Où en sommes-nous ?	119
8.2 Le Rôle de l'Assembleur	119
8.2.1 Du texte au binaire	119
8.2.2 Les trois tâches de l'assembleur	120



8.3	La Stratégie des Deux Passes . . . . .	120
8.3.1	Pourquoi deux passes ? . . . . .	120
8.3.2	Passé 1 : Construction de la Table des Symboles . . . . .	120
8.3.3	Passé 2 : Génération du Code . . . . .	121
8.4	Sections et Directives . . . . .	121
8.4.1	Les Sections . . . . .	121
8.4.2	Les Directives . . . . .	121
8.5	Exemple d'Encodage . . . . .	122
8.5.1	Étape 1 : Identifier l'instruction . . . . .	122
8.5.2	Étape 2 : Déterminer la classe . . . . .	122
8.5.3	Étape 3 : Assembler les bits . . . . .	122
8.6	La Gestion des Grandes Constantes . . . . .	122
8.6.1	Le problème . . . . .	122
8.6.2	La solution : Le Literal Pool . . . . .	122
8.7	Exercices Pratiques . . . . .	123
8.7.1	Exercices sur le Simulateur Web . . . . .	123
8.7.2	Exercice manuel : Encodage . . . . .	123
8.7.3	Exercice : Table des symboles . . . . .	123
8.7.4	Utilisation de l'outil CLI . . . . .	124
8.8	Ce qu'il faut retenir . . . . .	124
8.9	Auto-évaluation . . . . .	125
8.9.1	Questions de compréhension . . . . .	125
8.9.2	Mini-défi pratique . . . . .	125
8.9.3	Checklist de validation . . . . .	125
<b>9</b>	<b>Construction du Compilateur</b>	<b>126</b>
9.1	Où en sommes-nous ? . . . . .	126
9.2	Le Rôle du Compilateur . . . . .	127
9.2.1	Pourquoi un compilateur ? . . . . .	127
9.2.2	Les étapes de compilation . . . . .	127
9.3	Les Phases du Compilateur . . . . .	127
9.3.1	Phase 1 : Lexer (Analyse Lexicale) . . . . .	127
9.3.2	Phase 2 : Parser (Analyse Syntaxique) . . . . .	128
9.3.3	Phase 3 : Génération de Code . . . . .	128
9.4	Compilation des Structures de Contrôle . . . . .	128
9.4.1	Variables locales . . . . .	128
9.4.2	Expressions . . . . .	129
9.4.3	If / Else . . . . .	129
9.4.4	Boucle While . . . . .	130
9.4.5	Boucle For . . . . .	130
9.5	Compilation des Fonctions . . . . .	130
9.5.1	Convention d'appel . . . . .	130
9.5.2	Prologue et Épilogue . . . . .	131

9.5.3 Appel de fonction . . . . .	131
9.6 Le Compilateur C32 . . . . .	131
9.6.1 Utilisation . . . . .	132
9.6.2 Exemple complet . . . . .	132
9.7 Du Code C32 à l'Exécution : Trace Complète . . . . .	132
9.7.1 Le Programme C32 . . . . .	132
9.7.2 Étape 1 : Analyse Lexicale (Lexer) . . . . .	133
9.7.3 Étape 2 : Analyse Syntaxique (Parser) . . . . .	133
9.7.4 Étape 3 : Génération de Code (Assembleur A32) . . . . .	133
9.7.5 Étape 4 : Assemblage (Binaire) . . . . .	134
9.7.6 Étape 5 : Exécution (Cycle par Cycle) . . . . .	135
9.7.7 Visualisation de la Pile . . . . .	135
9.7.8 Ce qui se passe dans le Hardware . . . . .	136
9.7.9 Résumé du Voyage . . . . .	136
9.8 Construisez Votre Propre Compilateur ! . . . . .	137
9.8.1 Phase 1 : Lexer (Analyse Lexicale) . . . . .	138
9.8.2 Phase 2 : Parser (Analyse Syntaxique) . . . . .	138
9.8.3 Phase 3 : Émission ASM (Génération de Code) . . . . .	138
9.8.4 Phase 4 : CodeGen Expressions . . . . .	138
9.8.5 Phase 5 : Structures de Contrôle . . . . .	139
9.8.6 Phase 6 : Fonctions . . . . .	139
9.8.7 Phase 7 : Projet Final . . . . .	139
9.8.8 Techniques Clés . . . . .	139
9.9 Exercices Pratiques . . . . .	140
9.9.1 Exercices sur le Simulateur Web . . . . .	140
9.9.2 Exercice : Traduire manuellement . . . . .	140
9.10 Ce qu'il faut retenir . . . . .	140
9.11 Auto-évaluation . . . . .	141
9.11.1 Questions de compréhension . . . . .	141
9.11.2 Mini-défi pratique . . . . .	141
9.11.3 Checklist de validation . . . . .	142
<b>10 Langage de Haut Niveau (C32)</b>	<b>143</b>
10.1 Où en sommes-nous ? . . . . .	144
10.2 Pourquoi un Langage de Haut Niveau ? . . . . .	144
10.2.1 Le problème de l'assembleur . . . . .	144
10.2.2 L'abstraction . . . . .	145
10.3 Spécification du Langage C32 . . . . .	145
10.3.1 Les Types de Données . . . . .	145
10.3.2 Variables . . . . .	146
10.3.3 Portée des variables . . . . .	146
10.4 Opérateurs . . . . .	146
10.4.1 Arithmétiques . . . . .	146

10.4.2	Comparaison . . . . .	146
10.4.3	Logiques . . . . .	147
10.4.4	Binaires . . . . .	147
10.5	Structures de Contrôle . . . . .	147
10.5.1	If / Else . . . . .	147
10.5.2	While . . . . .	147
10.5.3	For . . . . .	148
10.5.4	Do-While . . . . .	148
10.6	Fonctions . . . . .	148
10.6.1	Définition . . . . .	148
10.6.2	Appel . . . . .	148
10.6.3	Récursion . . . . .	149
10.7	Pointeurs et Tableaux . . . . .	149
10.7.1	Pointeurs . . . . .	149
10.7.2	Tableaux . . . . .	149
10.7.3	Lien entre pointeurs et tableaux . . . . .	149
10.7.4	Arithmétique des Pointeurs . . . . .	149
10.8	Accès au Matériel (MMIO) . . . . .	152
10.8.1	L'écran . . . . .	152
10.8.2	Le clavier . . . . .	152
10.9	Exemple Complet . . . . .	152
10.10	Exercices Pratiques . . . . .	153
10.10.1	Exercices sur le Simulateur Web . . . . .	153
10.10.2	Défis suggérés . . . . .	154
10.11	Les Structures (Structs) . . . . .	154
10.11.1	Définition d'une structure . . . . .	154
10.11.2	Utilisation . . . . .	154
10.11.3	Organisation en Mémoire . . . . .	155
10.11.4	Calcul des Offsets . . . . .	155
10.11.5	Alignement (Padding) . . . . .	155
10.11.6	Tableaux de Structures . . . . .	156
10.11.7	Pointeur vers structure . . . . .	156
10.11.8	Exemple complet . . . . .	156
10.11.9	Structures imbriquées . . . . .	157
10.12	Limitations du C32 . . . . .	157
10.13	Ce qu'il faut retenir . . . . .	158
10.14	Auto-évaluation . . . . .	158
10.14.1	Questions de compréhension . . . . .	158
10.14.2	Mini-défi pratique . . . . .	158
10.14.3	Checklist de validation . . . . .	159
<b>11</b>	<b>Système d'Exploitation</b>	<b>160</b>
11.1	Où en sommes-nous ? . . . . .	161

11.2	Qu'est-ce qu'un Système d'Exploitation ?	162
11.2.1	Définition	162
11.2.2	Les fonctions d'un OS complet	162
11.2.3	Architecture de notre OS	162
11.3	Le Bootstrap : Comment l'OS Démarre	163
11.3.1	Le problème du démarrage	163
11.3.2	La séquence de démarrage	163
11.3.3	Le code de bootstrap	164
11.3.4	La carte mémoire	164
11.4	Gestion de la Mémoire	165
11.4.1	Le problème	165
11.4.2	Le Tas (Heap)	165
11.4.3	Allocateur "Bump" (Version Simple)	166
11.4.4	Allocateur par Liste Libre (Version Avancée)	167
11.4.5	Fragmentation	169
11.5	Bibliothèque Graphique (Screen)	169
11.5.1	L'écran Memory-Mapped	169
11.5.2	Organisation des pixels	169
11.5.3	Fonctions de base	170
11.5.4	Algorithme de Bresenham (Lignes)	171
11.5.5	Rectangle et Cercle	171
11.5.6	Affichage de texte	172
11.6	Entrées / Sorties	173
11.6.1	Sortie console (Output)	173
11.6.2	Entrée clavier (Keyboard)	174
11.7	Bibliothèque String	175
11.7.1	Fonctions essentielles	175
11.8	Bibliothèque Math	177
11.8.1	Fonctions de base	177
11.9	Appels Système (Syscalls)	178
11.9.1	Concept	178
11.9.2	Table des syscalls nand2c	178
11.9.3	Implémentation côté CPU	179
11.10	Exercices Pratiques	179
11.10.1	Exercices sur le Simulateur Web	179
11.10.2	Exercice 1 : Étendre l'allocateur	180
11.10.3	Exercice 2 : Dessiner un triangle	180
11.10.4	Exercice 3 : Printf simplifié	180
11.11	Applications Démo	181
11.11.1	Compiler et exécuter	181
11.12	Le qu'il faut retenir	181
11.12.1	Les 5 services fondamentaux d'un OS	181
11.12.2	Le chemin complet	182

11.12	Auto-évaluation . . . . .	182
11.13	Quiz . . . . .	182
11.13	Réponses . . . . .	183
11.13	Checklist . . . . .	183
11.14	Pour aller plus loin . . . . .	183
11.14	Concepts non implémentés dans nand2c . . . . .	183
11.14	Ressources recommandées . . . . .	184
<b>12</b>	<b>Annexe : Tous les Exercices</b>	<b>185</b>
12.1A	Exercices HDL (Portes Logiques) . . . . .	185
12.1.1	Projet 1 : Portes de Base . . . . .	185
12.1.2	Projet 2 : Arithmétique . . . . .	185
12.1.3	Projet 3 : Mémoire . . . . .	186
12.1.4	Projet 5 : CPU . . . . .	186
12.1.5	Projet 6 : CPU Pipeline (Avance) . . . . .	186
12.1.6	Projet 7 : Cache L1 . . . . .	187
12.1.7	Projet 8 : Capstone - L'Ordinateur Complet □ . . . . .	187
12.2B	Exercices Assembleur A32 . . . . .	188
12.2.1	Bases . . . . .	189
12.2.2	Contrôle de Flux . . . . .	189
12.2.3	Mémoire . . . . .	189
12.2.4	Structures . . . . .	189
12.2.5	Fonctions . . . . .	190
12.2.6	Entrées/Sorties . . . . .	190
12.2.7	Écran (320x240, 1 bit/pixel) . . . . .	190
12.2.8	Jeux Interactifs . . . . .	191
12.2.9	Cache (Patterns d'Accès Mémoire) . . . . .	191
12.3C	Exercices C32 . . . . .	191
12.3.1	Bases . . . . .	192
12.3.2	Conditions . . . . .	192
12.3.3	Boucles . . . . .	192
12.3.4	Fonctions . . . . .	192
12.3.5	Tableaux . . . . .	193
12.3.6	Pointeurs . . . . .	193
12.3.7	Opérations Binaires . . . . .	193
12.3.8	Récursion . . . . .	193
12.3.9	Algorithmes Avancés . . . . .	193
12.3.10	Structures . . . . .	194
12.3.11	Cache (Patterns d'Accès Mémoire) . . . . .	194
12.3.12	Entrées/Sorties . . . . .	195
12.3.13	Projets Avancés . . . . .	195
12.4D	Construction du Compilateur . . . . .	195
12.4.1	Phase 1 : Lexer . . . . .	195

12.4.2Phase 2 : Parser . . . . .	196
12.4.3Phase 3 : Emission ASM . . . . .	196
12.4.4Phase 4 : CodeGen Expressions . . . . .	196
12.4.5Phase 5 : Structures de Controle . . . . .	196
12.4.6Phase 6 : Fonctions . . . . .	196
12.4.7Phase 7 : Projet Final . . . . .	197
12.5E. Systeme d'Exploitation . . . . .	197
12.5.1Initialisation . . . . .	197
12.5.2Gestion Memoire . . . . .	197
12.5.3Drivers . . . . .	197
12.5.4Console et Clavier . . . . .	198
12.5.5Shell et Applications . . . . .	198
12.5.6Multitache . . . . .	198
12.5.7Projets OS . . . . .	198
12.6Conseils pour les Exercices . . . . .	199
<b>13 L'Art du Débogage</b>	<b>200</b>
13.1Pourquoi ce Chapitre ? . . . . .	200
13.21. Comprendre les Messages d'Erreur . . . . .	200
13.2.1Codes d'Erreur du Projet nand2c . . . . .	200
13.2.2Erreurs d'Assemblage (E1xxx) . . . . .	201
13.2.3Erreurs de Compilation (E2xxx) . . . . .	201
13.2.4Erreurs de Liaison (E3xxx) . . . . .	202
13.32. Utiliser le Simulateur Pas-à-Pas . . . . .	202
13.3.1Le Visualiseur CPU . . . . .	202
13.3.2Méthodologie de Débogage Pas-à-Pas . . . . .	203
13.3.3Exemple Pratique . . . . .	203
13.43. Erreurs Courantes et Solutions . . . . .	203
13.4.13.1 Assembleur . . . . .	203
13.4.23.2 Compilateur C32 . . . . .	204
13.4.33.3 HDL . . . . .	205
13.54. Méthodologie Systématique . . . . .	206
13.5.1La Méthode Scientifique du Débogage . . . . .	206
13.5.2La Technique de la Bissection . . . . .	207
13.5.3Ajouter des Traces . . . . .	207
13.65. Erreurs de Traps et leur Diagnostic . . . . .	208
13.6.1Types de Traps . . . . .	208
13.6.2Déboguer un MEM_FAULT . . . . .	208
13.76. Checklist de Débogage . . . . .	208
13.7.1Assembleur . . . . .	208
13.7.2C32 . . . . .	209
13.7.3HDL . . . . .	209

13.87. Exercices de Débogage . . . . .	209
13.8.1 Exercice 1 : Trouvez le bug . . . . .	209
13.8.2 Exercice 2 : Trouvez le bug . . . . .	210
13.8.3 Exercice 3 : Trouvez le bug . . . . .	210
13.9 Ce qu'il faut retenir . . . . .	211
<b>14 Le Cache : Pourquoi Votre Ordinateur Semble Rapide</b>	<b>212</b>
14.1 Le Problème : La RAM est Lente ! . . . . .	212
14.1.1 La Hiérarchie Mémoire . . . . .	212
14.1.2 L'écart de vitesse visualisé . . . . .	213
14.2 La Solution : Le Principe de Localité . . . . .	213
14.2.1 Localité Temporelle . . . . .	213
14.2.2 Localité Spatiale . . . . .	214
14.3 Comment Fonctionne le Cache ? . . . . .	214
14.3.1 Les Lignes de Cache . . . . .	214
14.3.2 Structure d'une Ligne de Cache . . . . .	215
14.3.3 Découpage d'une Adresse . . . . .	215
14.3.4 Structure Complète du Cache . . . . .	216
14.4 Hit ou Miss : Que se passe-t-il ? . . . . .	217
14.4.1 Scénario 1 : Cache HIT (Succès) . . . . .	217
14.4.2 Scénario 2 : Cache MISS (Échec) . . . . .	218
14.4.3 Diagramme de Flux Complet . . . . .	219
14.5 Politiques d'Écriture . . . . .	220
14.5.1 Write-Through (Écriture Directe) . . . . .	220
14.5.2 Write-Back (Écriture Différée) . . . . .	220
14.6 Types de Cache : Direct-Mapped vs Associatif . . . . .	221
14.6.1 Cache Direct-Mapped (Correspondance Directe) . . . . .	221
14.6.2 Cache Fully-Associatif . . . . .	221
14.6.3 Cache Set-Associatif (N-Way) . . . . .	221
14.7 Politiques de Remplacement . . . . .	222
14.7.1 LRU (Least Recently Used) . . . . .	222
14.7.2 Pseudo-LRU (Tree-PLRU) . . . . .	223
14.7.3 FIFO (First-In First-Out) . . . . .	223
14.7.4 Random (Aléatoire) . . . . .	223
14.7.5 Comparaison des Politiques . . . . .	223
14.8 Caches Multi-Niveaux (L1/L2/L3) . . . . .	224
14.8.1 Caractéristiques Typiques (2024) . . . . .	224
14.8.2 Politiques d'Inclusion . . . . .	225
14.9 Patterns de Code et Localité . . . . .	225
14.9.1 Pattern 1 : Parcours Séquentiel (Localité Spatiale) . . . . .	225
14.9.2 Pattern 2 : Accès avec Stride (Mauvaise Localité) . . . . .	225
14.9.3 Pattern 3 : Réutilisation de Variables (Localité Temporelle) . . . . .	226
14.9.4 Pattern 4 : Structure de Données Cache-Friendly . . . . .	226

14.9.5	Pattern 5 : Loop Tiling / Blocking . . . . .	227
14.10	Modélisation des Performances . . . . .	227
14.10.1	Temps d'Accès Moyen (AMAT) . . . . .	227
14.10.2	AMAT Multi-Niveaux . . . . .	228
14.10.3	Exercice de Calcul . . . . .	228
14.11	Impact sur vos Programmes . . . . .	228
14.11.1	Parcours de Tableaux 2D : L'Ordre Compte ! . . . . .	228
14.11.2	Parcours Row-Major (En Ligne) - EFFICACE . . . . .	229
14.11.3	Parcours Column-Major (En Colonne) - INEFFICACE . . . . .	230
14.11.4	Comparaison Visuelle . . . . .	230
14.11.5	Technique du Blocking . . . . .	231
14.12	Mplémentation HDL du Cache . . . . .	232
14.12.1	Architecture Globale . . . . .	232
14.12.2	Machine à États du Contrôleur . . . . .	233
14.12.3	WordSelect : Sélection du Mot . . . . .	233
14.13	Statistiques et Performance . . . . .	234
14.13.1	Calcul du Hit Rate . . . . .	234
14.14	Visualiser le Cache avec le CPU Visualizer . . . . .	234
14.14.1	Accéder au Visualizer . . . . .	234
14.14.2	La Démo "Cache" . . . . .	234
14.14.3	Se que vous verrez . . . . .	235
14.14.4	Exercice Pratique . . . . .	235
14.15	Exercices . . . . .	235
14.15.1	Exercices HDL . . . . .	235
14.15.2	Exercices Assembleur A32 . . . . .	236
14.15.3	Exercices C32 . . . . .	236
14.16	Résumé Visuel . . . . .	237
14.17	Points Clés à Retenir . . . . .	237
14.18	Auto-évaluation . . . . .	237
14.18.1	Questions de compréhension . . . . .	238
14.18.2	Mini-défi pratique . . . . .	238
14.18.3	Checklist de validation . . . . .	238
<b>15</b>	<b>Les Interruptions : Quand le Monde Extérieur Frappe à la Porte</b>	<b>239</b>
15.1	Pourquoi les Interruptions ? . . . . .	239
15.1.1	Le Problème : Le Polling . . . . .	239
15.1.2	La Solution : Les Interruptions . . . . .	240
15.2	Types d'Interruptions . . . . .	240
15.2.1	Interruptions Matérielles (IRQ) . . . . .	240
15.2.2	Interruptions Logicielles (Traps/SWI) . . . . .	241
15.2.3	Exceptions . . . . .	241
15.3	Architecture d'un Système d'Interruptions . . . . .	241
15.3.1	Le Contrôleur d'Interruptions (PIC/APIC) . . . . .	241



15.3.2La Table des Vecteurs d'Interruption (IVT) . . . . .	242
15.4Le Cycle de Vie d'une Interruption . . . . .	243
15.4.11. Détection . . . . .	243
15.4.22. Reconnaissance . . . . .	243
15.4.33. Sauvegarde du Contexte . . . . .	243
15.4.44. Exécution du Handler (ISR) . . . . .	244
15.4.55. Retour (RETI) . . . . .	245
15.5Gestion des Priorités . . . . .	245
15.5.1Priorité Fixe vs Programmable . . . . .	245
15.5.2Interruptions Imbriquées (Nested) . . . . .	245
15.6Latence d'Interruption . . . . .	247
15.6.1Composants de la Latence . . . . .	247
15.6.2Optimiser la Latence . . . . .	247
15.7Interruptions et Systèmes d'Exploitation . . . . .	248
15.7.1Le Timer : Le Coeur Battant de l'OS . . . . .	248
15.7.2Changement de Contexte (Context Switch) . . . . .	248
15.8Problèmes de Concurrency . . . . .	249
15.8.1Race Conditions . . . . .	249
15.8.2Sections Critiques . . . . .	250
15.8.3Attention : Ne Pas Rester Trop Longtemps ! . . . . .	250
15.9Exercices Pratiques . . . . .	251
15.9.1Exercices sur le Simulateur Web . . . . .	251
15.9.2Exercice 1 : Gestionnaire de Timer Simple . . . . .	251
15.9.3Exercice 2 : Buffer Circulaire pour Clavier . . . . .	252
15.9.4Exercice 3 : Ordonnanceur Simple . . . . .	252
15.9.5Exercice 4 : Analyse de Latence . . . . .	252
15.10Auto-évaluation . . . . .	253
15.10.1Quiz . . . . .	253
15.10.2Exercice de Réflexion . . . . .	253
15.11Résumé . . . . .	253
<b>16 Concepts Avancés : Du Code Source à l'Exécution</b>	<b>255</b>
16.1Partie 1 : Compilation et Linking . . . . .	255
16.1.1Le Voyage du Code Source . . . . .	255
16.1.2Le Préprocesseur . . . . .	256
16.1.3Les Fichiers Objets (.o) . . . . .	257
16.1.4Le Linker (Éditeur de Liens) . . . . .	258
16.1.5Linking Statique vs Dynamique . . . . .	259
16.1.6PLT et GOT : Comment ça Marche . . . . .	260
16.2Partie 2 : Gestion des Exceptions . . . . .	261
16.2.1Qu'est-ce qu'une Exception ? . . . . .	261
16.2.2Anatomie d'une Exception . . . . .	262
16.2.3Implémentation Bas Niveau (SJLJ) . . . . .	263

16.2.4Table-Driven Exception Handling (Moderne) . . . . .	264
16.3Partie 3 : Threads et Concurrency . . . . .	265
16.3.1Processus vs Threads . . . . .	265
16.3.2Création de Threads . . . . .	266
16.3.3Le Problème : Race Conditions . . . . .	267
16.3.4Synchronisation : Mutex . . . . .	267
16.3.5Autres Primitives de Synchronisation . . . . .	268
16.3.6Deadlocks . . . . .	269
16.3.7Modèles de Concurrency . . . . .	270
16.4Exercices Pratiques . . . . .	271
16.4.1Exercices sur le Simulateur Web . . . . .	271
16.4.2Exercice 1 : Analyse d'un Fichier Objet . . . . .	271
16.4.3Exercice 2 : Linking Manuel . . . . .	272
16.4.4Exercice 3 : Exception Handling en C . . . . .	272
16.4.5Exercice 4 : Producteur-Consommateur . . . . .	272
16.4.6Exercice 5 : Détection de Deadlock . . . . .	273
16.5Auto-évaluation . . . . .	273
16.5.1Quiz . . . . .	273
16.5.2Défi . . . . .	274
16.6Résumé . . . . .	274

# 1 L'Architecture nand2c : Guide de l'Étudiant

Ce livre vous guide pas à pas dans la construction d'un ordinateur complet, moderne et 32-bits, à partir de rien : des portes logiques jusqu'au système d'exploitation.

## 1.1 Table des Matières

### 1. Introduction

- La philosophie du projet.
- L'architecture nand2c A32.
- Présentation des outils.

### 2. Chapitre 1 : Logique Booléenne

- L'abstraction binaire.
- Les portes logiques fondamentales (Nand, And, Or, Xor).
- *Exercices* : Implémentation dans `hdl_lib/01_gates`.

### 3. Chapitre 2 : Arithmétique Binaire (*À venir*)

- Représentation des nombres (Complément à 2).
- Additionneurs et ALU (Arithmetic Logic Unit).
- *Exercices* : `hdl_lib/03_arith`.

### 4. Chapitre 3 : Logique Séquentielle et Mémoire (*À venir*)

- Le temps et l'horloge.
- Flip-Flops, Registres et RAM.
- *Exercices* : `hdl_lib/04_seq & 02_multibit`.

### 5. Chapitre 4 : Architecture Machine (ISA A32) (*À venir*)

- Le jeu d'instructions A32-Lite.
- Registres, adressage et structure.
- *Référence* : `SPECS.md`.

### 6. Chapitre 5 : Le Processeur (CPU) (*À venir*)

- Implémentation du chemin de données (Data Path).

- Logique de contrôle.
- *Exercices* : hdl\_lib/05\_cpu.

#### 7. **Chapitre 6 : L'Assembleur** (*À venir*)

- Traduction symbolique vers binaire.
- Gestion des symboles et des labels.
- *Outils* : a32\_asm.

#### 8. **Chapitre 7 : Construction du Compilateur** (*À venir*)

- Analyse lexicale et syntaxique (Parsing).
- Génération de code pour pile.
- *Outils* : c32\_cli.

#### 9. **Chapitre 8 : Langage de Haut Niveau (C32)** (*À venir*)

- Syntaxe du langage C32.
- Structures de contrôle et types.

#### 10. **Chapitre 9 : Système d'Exploitation** (*À venir*)

- Gestion de la mémoire (Heap).
- Entrées/Sorties (Clavier, Écran).
- *Exercices* : os\_lib.

## 1.2 Comment utiliser ce guide

Chaque chapitre commence par une **Théorie**, expliquant les concepts fondamentaux. Ensuite, la section **Implémentation** détaille ce que vous devez construire, en faisant référence aux dossiers du projet.

**Note** : Ce projet utilise Rust pour l'outillage, mais votre travail consistera principalement à écrire du HDL (Hardware Description Language), de l'assembleur A32 et du C32.

## 2 Introduction

Bienvenue dans le projet **nand2c**. Si vous lisez ceci, c'est que vous avez l'ambition de comprendre comment fonctionnent les ordinateurs — non pas en lisant des théories abstraites, mais en en construisant un vous-même, de zéro.

### 2.1 Le Mystère de l'Ordinateur

Prenez un instant pour réfléchir à ce qui se passe quand vous tapez une lettre sur votre clavier :

1. Vos doigts appuient sur une touche physique
2. Un signal électrique est envoyé
3. Ce signal est transformé en code numérique
4. Le processeur le détecte et l'interprète
5. Un programme décide quoi faire de cette information
6. Des pixels s'allument sur votre écran pour afficher la lettre

Entre votre doigt et le pixel, il y a des **dizaines de couches d'abstraction**. Chaque couche fait confiance à celle en dessous et simplifie la vie de celle au-dessus.

Ce livre va vous faire traverser **toutes ces couches**, de la plus basse (les portes logiques) à la plus haute (les applications).

### 2.2 Pourquoi Construire un Ordinateur ?

#### 2.2.1 Le problème de la “boîte noire”

Dans notre vie quotidienne, l'ordinateur est une “boîte noire”. Nous tapons sur un clavier, touchons un écran, et la magie opère. En tant qu'ingénieurs logiciels, nous travaillons souvent sur des couches d'abstraction très élevées (Python, Java, React).

Cette abstraction est une bénédiction pour la productivité, mais elle crée un **fossé de compréhension**. Combien de développeurs savent vraiment : - Comment le processeur exécute leur code ? - Pourquoi certaines opérations sont rapides et d'autres lentes ? - Ce qui se passe quand on écrit  $x = 5$  ? - Comment une image apparaît à l'écran ?

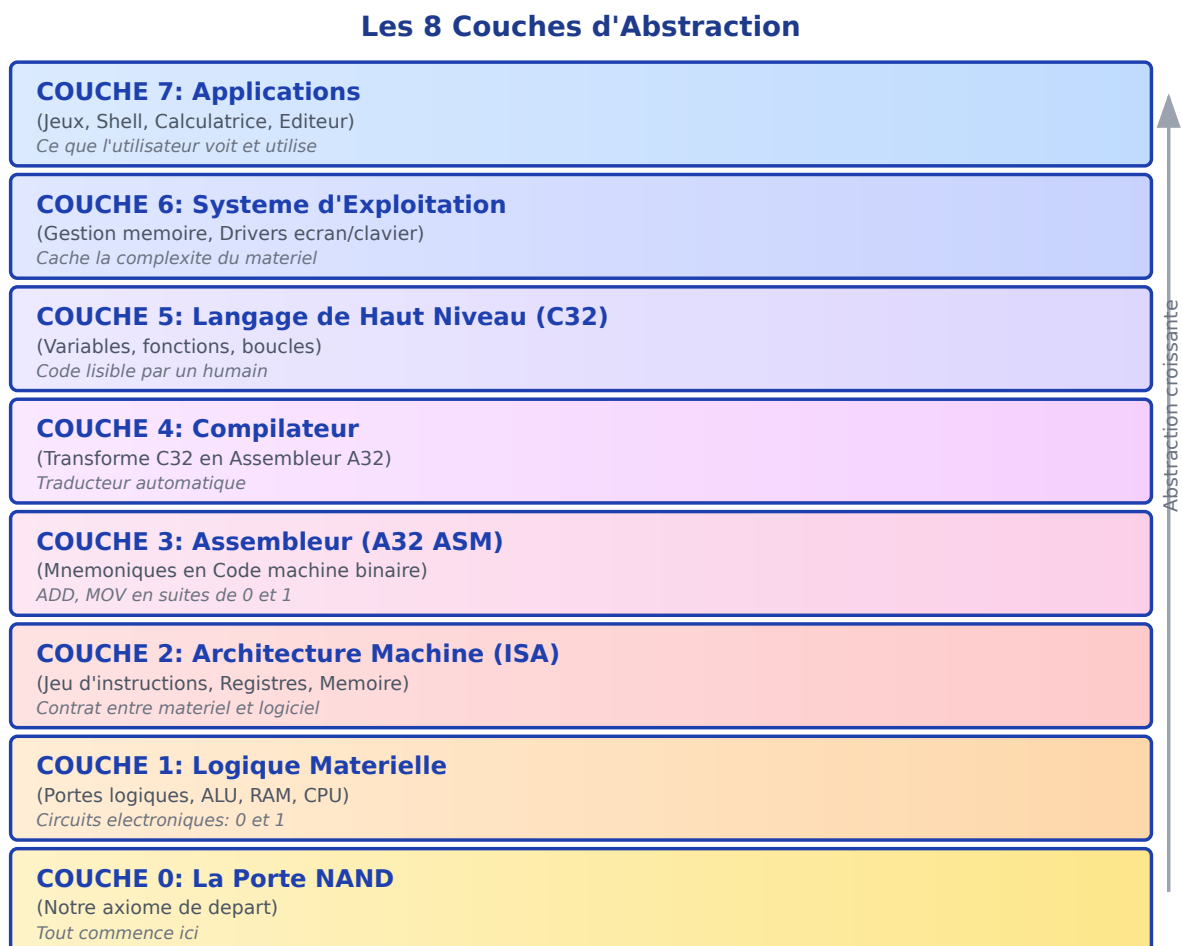
### 2.2.2 L'approche "Du NAND au Tetris"

Ce projet a pour but de **briser l'abstraction**. Nous allons descendre au niveau le plus bas — la porte logique — et remonter couche par couche jusqu'à pouvoir jouer à un jeu vidéo écrit dans un langage de haut niveau sur notre propre machine.

À la fin de ce parcours, quand vous verrez du code s'exécuter, vous saurez **exactement** ce qui se passe dans la machine. Ce n'est plus de la magie — c'est de l'ingénierie que vous maîtrisez.

## 2.3 Ce que Vous Allez Construire

Voici les couches que nous allons traverser, de bas en haut :



**Figure 2.1:** Les 8 couches d'abstraction

### 2.3.1 La beauté de l'abstraction

Chaque couche a une propriété remarquable : **elle n'a besoin de connaître que la couche juste en dessous.**

- Le programmeur C32 n'a pas besoin de savoir comment fonctionne l'ALU
- L'ALU n'a pas besoin de savoir qu'elle va être utilisée pour un jeu vidéo
- La porte NAND ne "sait" pas qu'elle fait partie d'un ordinateur

Cette séparation des préoccupations est ce qui rend possible la construction de systèmes complexes.

## 2.4 L'Architecture nand2c A32

L'ordinateur **nand2c** est conçu pour être à la fois pédagogique et réaliste. Il s'inspire des architectures ARM modernes tout en restant accessible.

Comparé aux architectures pédagogiques classiques plus simples (comme Hack), nand2c offre :

Caractéristique	Hack (Original)	nand2c (Ce projet)
<b>Architecture</b>	16-bits	<b>32-bits</b>
<b>Registres</b>	2 (A et D)	<b>16 (R0-R15)</b> style ARM
<b>Mémoire</b>	Séparée (Harvard)	<b>Unifiée</b> (Von Neumann)
<b>Instructions</b>	Simple, propriétaire	<b>RISC moderne</b> (Load/Store)
<b>Écran</b>	Monochrome fixe	<b>320×240 monochrome</b>

### 2.4.1 Pourquoi ces changements ?

1. **32 bits** : C'est la taille standard des machines modernes (avant 64 bits). Cela permet d'adresser 4 Go de mémoire et de manipuler des nombres plus grands.
2. **16 registres** : Les processeurs ARM (smartphones, Raspberry Pi) utilisent aussi des registres R0-R15. Comprendre nand2c, c'est comprendre ARM.
3. **Architecture RISC** : Les instructions sont simples et régulières. Le CPU fait une chose à la fois, mais le fait vite.
4. **Load/Store** : Le CPU ne calcule jamais directement en mémoire. Il charge d'abord les données dans des registres, calcule, puis stocke le résultat. C'est plus simple à implémenter et à comprendre.

## 2.5 Ce que Vous Allez Apprendre

À la fin de ce livre, vous saurez :

**Au niveau matériel :** - Comment construire des portes logiques à partir de NAND  
- Comment un additionneur transforme des bits en nombres - Comment la mémoire “se souvient” des données - Comment le CPU orchestre tout cela

**Au niveau logiciel :** - Comment l'assembleur traduit les mnémoniques en binaire  
- Comment un compilateur transforme du code lisible en instructions - Comment un OS simplifie l'accès au matériel - Comment une application utilise toutes ces couches

**Au niveau conceptuel :** - Pourquoi les ordinateurs utilisent le binaire - Comment l'abstraction permet de gérer la complexité - Pourquoi certaines opérations sont “coûteuses” - Comment le même matériel peut faire des choses très différentes

## 2.6 Vos Outils

Le projet est fourni avec une suite d'outils performants :

### 2.6.1 Les Outils en Ligne de Commande

Outil	Rôle	Exemple
hdl_cli	Simule vos circuits HDL	hdl_cli test Not.hdl
a32_cli	Assemble le code A32 → binaire	a32_cli prog.s -o prog.bin
c32_cli	Compile le code C32 → assembleur	c32_cli prog.c -o prog.s
a32_runner	Exécute le code binaire	a32_runner prog.bin

### 2.6.2 Le Simulateur Web (Recommandé)

Pour une expérience plus visuelle et interactive, utilisez le **Simulateur Web**. Il vous permet de : - Écrire et tester votre HDL directement dans le navigateur - Voir l'état des signaux en temps réel avec des chronogrammes - Compiler et exécuter du code C et Assembleur - Visualiser l'écran, les registres et la mémoire

Pour le lancer :



```
cd web
npm install
npm run dev
```

Ouvrez ensuite votre navigateur à l'adresse indiquée (généralement <http://localhost:5173>).

### 2.6.3 Le CPU Visualizer

Le **CPU Visualizer** est un outil pédagogique spécialement conçu pour comprendre le fonctionnement du processeur. Il affiche en temps réel :

- **Le pipeline** : Les 5 étapes d'exécution (Fetch, Decode, Execute, Memory, Writeback) s'illuminent au fur et à mesure
- **Les registres** : R0-R15 avec mise en évidence des modifications
- **Les flags** : N, Z, C, V avec animations lors des changements
- **Le code source** : Coloration syntaxique et surlignage de la ligne en cours d'exécution
- **Le cache** : Statistiques (hits/misses) et contenu des lignes cache

Accédez-y depuis le menu principal du Simulateur Web ou directement via </visualizer.html>.

**7 démos intégrées** vous permettent d'explorer différents concepts : 1. Addition simple 2. Boucles et branchements 3. Accès mémoire (LDR/STR) 4. Conditions et prédication 5. Tableaux 6. Flags CPU 7. Comportement du cache

## 2.7 Comment Utiliser ce Livre

### 2.7.1 L'approche recommandée

1. **Lisez chaque chapitre en entier** avant de commencer les exercices
2. **Faites les exercices dans l'ordre** — chaque exercice prépare le suivant
3. **Ne regardez pas les solutions** avant d'avoir vraiment essayé
4. **Utilisez le simulateur web** pour visualiser ce qui se passe
5. **Reliez toujours à l'ensemble** — demandez-vous "où cela s'insère-t-il ?"

### 2.7.2 Si vous êtes bloqué

- Relisez la section correspondante du chapitre
- Vérifiez que vous avez bien compris les exercices précédents
- Utilisez le débogueur visuel du simulateur web
- Les erreurs les plus fréquentes sont des problèmes de câblage (mauvaises connexions)

## 2.8 La Grande Aventure Commence

Vous êtes sur le point d'entreprendre un voyage fascinant. Chaque chapitre vous rapprochera un peu plus de la compréhension totale de la machine.

Quand vous aurez terminé, vous regarderez votre ordinateur différemment. Ce ne sera plus une boîte noire mystérieuse, mais une symphonie d'abstractions que vous pouvez comprendre, modifier, et même reconstruire.

Prêt ? Passons à la première brique élémentaire : la logique booléenne.

---

**Rappel important** : Chaque chapitre de ce livre construit sur les précédents. Résistez à la tentation de sauter des étapes — la compréhension profonde vient de la construction progressive.

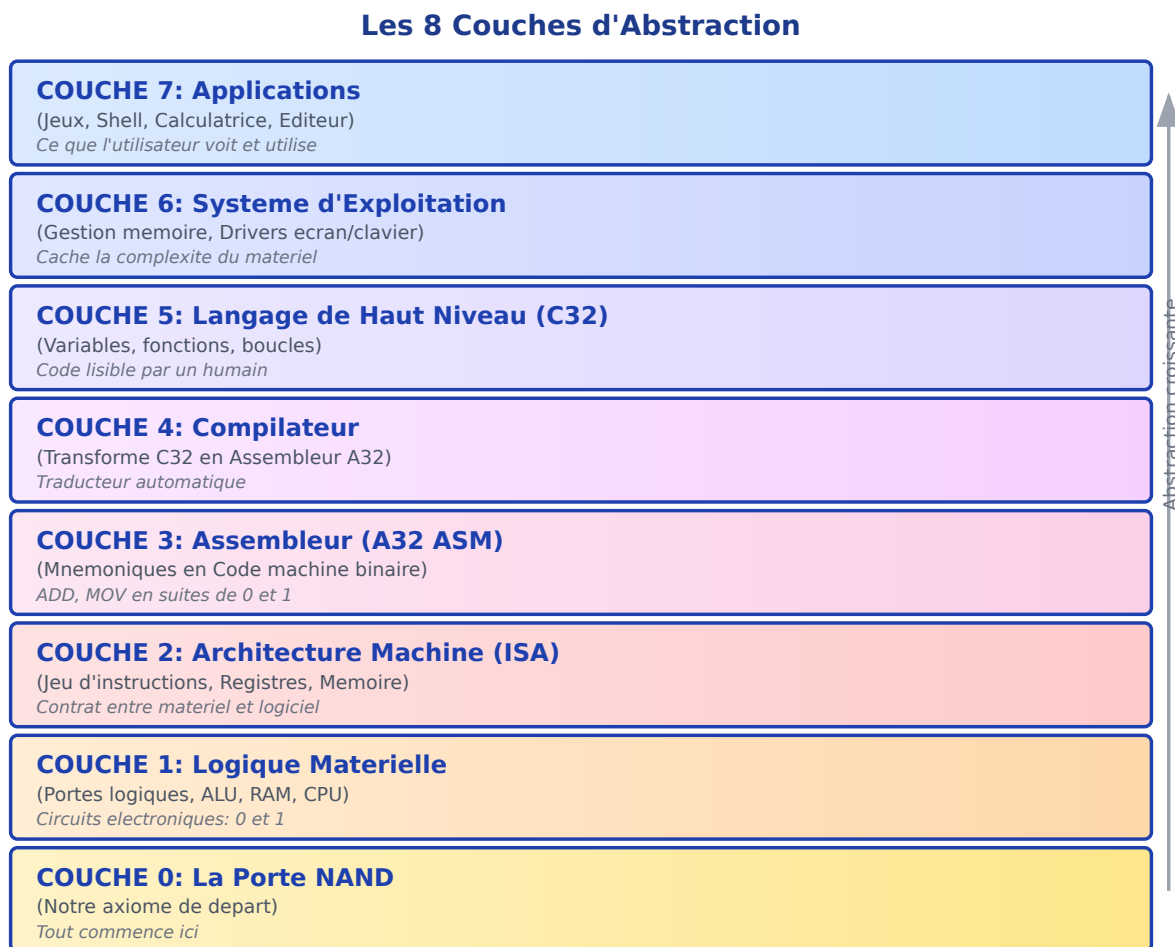
## 3 Logique Booléenne

“Au commencement était le NAND.”

Tout ordinateur numérique, aussi complexe soit-il, est construit à partir de concepts incroyablement simples : le Vrai (1) et le Faux (0). Ce chapitre traite de la construction de portes logiques élémentaires à partir d’une brique fondamentale : la porte NAND.

---

## 3.1 Où en sommes-nous ?



**Figure 3.1:** Position dans l'architecture

*Nous sommes à la Couche 0 : La Porte NAND - Notre axiome de départ*

Nous commençons tout en bas de la pyramide. C'est ici que nous posons les fondations de tout l'édifice. Chaque porte que vous construirez dans ce chapitre sera utilisée dans les chapitres suivants pour construire des circuits de plus en plus complexes, jusqu'au CPU complet.

## 3.2 Pourquoi le Binaire ?

### 3.2.1 La question fondamentale

Avant de construire des portes logiques, posons-nous une question essentielle : **pourquoi les ordinateurs utilisent-ils le binaire (0 et 1) plutôt que le**

## ystème décimal (0-9) que nous utilisons au quotidien ?

La réponse est d'ordre **physique et pratique** :

1. **Fiabilité** : Distinguer entre deux états (tension haute/basse, courant/pas courant) est beaucoup plus fiable que de distinguer entre dix niveaux différents. Le bruit électrique peut facilement transformer un "7" en "8", mais rarement un "1" en "0".
2. **Simplicité** : Les circuits qui ne gèrent que deux états sont beaucoup plus simples à concevoir et à fabriquer. Un transistor peut facilement agir comme un interrupteur (on/off).
3. **Universalité** : George Boole a prouvé au 19ème siècle que toute la logique peut être exprimée avec seulement deux valeurs : Vrai et Faux.

### 3.2.2 Du voltage au bit

Dans le monde physique, nos ordinateurs utilisent des tensions électriques :

Tension	Signification logique
0V - 0.8V	0 (Faux)
2.4V - 3.3V	1 (Vrai)

La zone entre 0.8V et 2.4V est une "zone interdite" — les circuits sont conçus pour ne jamais s'y trouver de manière stable. C'est cette séparation nette qui rend le binaire si robuste.

### 3.2.3 L'abstraction qui libère

En tant qu'architectes système, nous n'avons pas besoin de penser aux voltages, aux électrons, ou aux transistors. Nous travaillons avec des **abstractions** : - Un **bit** peut valoir 0 ou 1 - Une **fonction booléenne** transforme des bits en d'autres bits

C'est la première de nombreuses couches d'abstraction que nous allons traverser. Chaque couche nous permet de penser à un niveau supérieur sans nous soucier des détails de la couche inférieure.

## 3.3 La Porte NAND : Notre Axiome

### 3.3.1 Pourquoi partir du NAND ?

Il existe de nombreuses portes logiques (AND, OR, NOT, XOR...), mais nous choisissons de tout construire à partir d'une seule : la porte **NAND** (Not-AND).

Pourquoi ce choix ?

1. **Complétude fonctionnelle** : Le NAND est dit "fonctionnellement complet" — on peut construire TOUTES les autres portes logiques à partir de NAND uniquement. C'est mathématiquement prouvé !
2. **Réalité industrielle** : La technologie CMOS (Complementary Metal-Oxide-Semiconductor), utilisée dans tous les processeurs modernes, implémente naturellement les portes NAND de manière très efficace — seulement 4 transistors.
3. **Pédagogie** : Partir d'une seule brique force à comprendre comment les abstractions se construisent les unes sur les autres.

### 3.3.2 Table de Vérité NAND

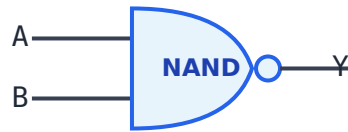
La porte NAND prend deux entrées (A et B) et produit une sortie. Son comportement :

A	B	NAND(A, B)
0	0	<b>1</b>
0	1	<b>1</b>
1	0	<b>1</b>
1	1	<b>0</b>

**Règle simple** : Le résultat est 0 *seulement si* A **et** B sont tous les deux à 1. Dans tous les autres cas, c'est 1.

Le nom "NAND" vient de "Not-AND" : c'est l'inverse exact d'une porte AND.

### 3.3.3 Symbole graphique



**Figure 3.2:** Porte NAND

*Le petit cercle (O) indique l'inversion*

## 3.4 Construction des Portes Élémentaires

Votre mission dans ce chapitre est de construire les portes suivantes, en utilisant **uniquement** des NAND (et les portes que vous aurez déjà créées).

### 3.4.1 A. NOT (Inverseur) — L'inversion de la réalité

**Rôle dans l'ordinateur :** L'inverseur est fondamental. Il permet de créer des conditions négatives ("si PAS égal..."), de complémenter des nombres (pour la soustraction), et d'implémenter des bascules (pour la mémoire).

**Spécification :**

in	out
0	1
1	0

**Le défi :** Comment utiliser une porte NAND (qui prend 2 entrées) pour n'en traiter qu'une seule ?

**L'astuce :** Connectez le même signal aux deux entrées !



**Figure 3.3:** NOT construit à partir de NAND

Vérifions avec la table de vérité :

- Si  $in = 0$  :  $NAND(0, 0) = 1$  OK
- Si  $in = 1$  :  $NAND(1, 1) = 0$  OK

C'est exactement le comportement NOT !

### 3.4.2 B. AND (Et) — La conjonction

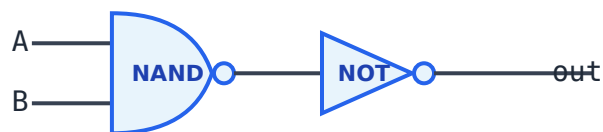
**Rôle dans l'ordinateur** : La porte AND est essentielle pour : - Extraire des bits spécifiques d'un nombre (masquage) - Vérifier que TOUTES les conditions sont vraies - Contrôler le passage de données (avec un signal d'activation)

**Spécification** :

A	B	AND(A, B)
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

**La sortie vaut 1 seulement si A ET B valent 1.**

**L'insight** : Le NAND est un "Not-AND". Si on inverse le résultat d'un NAND... on obtient un AND !



**Figure 3.4:** AND construit à partir de NAND et NOT

Formule :  $AND(A, B) = NOT(NAND(A, B))$



### 3.4.3 C. OR (Ou) — L'alternative

**Rôle dans l'ordinateur** : La porte OR permet de : - Combiner plusieurs signaux de contrôle - Vérifier qu'AU MOINS UNE condition est vraie - Créer des priorités (interruptions, erreurs)

**Spécification** :

A	B	OR(A, B)
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

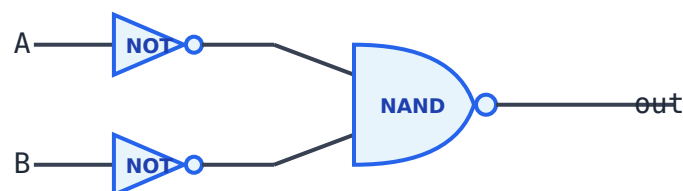
**La sortie vaut 1 si au moins une entrée vaut 1.**

**Le Théorème de De Morgan** : Ce théorème fondamental nous donne la clé :

$$A \text{ OR } B = \text{NOT} ( (\text{NOT } A) \text{ AND } (\text{NOT } B) )$$

En utilisant uniquement des NAND :

$$A \text{ OR } B = (\text{NOT } A) \text{ NAND } (\text{NOT } B)$$



**Figure 3.5:** OR construit à partir de NOT et NAND

### 3.4.4 D. XOR (Ou Exclusif) — La différence

**Rôle dans l'ordinateur** : XOR est crucial pour : - **L'addition binaire** : XOR calcule la somme de deux bits (sans la retenue) - **La comparaison** : XOR détecte si deux bits sont différents - **Le cryptage** : XOR est au cœur de nombreux algorithmes de chiffrement - **La détection d'erreurs** : Calcul de parité

**Spécification** :

A	B	XOR(A, B)
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

**La sortie vaut 1 si les entrées sont *différentes*.**

**Formule algébrique :**

$$\text{XOR}(A, B) = (A \text{ AND NOT } B) \text{ OR } (\text{NOT } A \text{ AND } B)$$

En mots : “A est vrai et B est faux” OU “A est faux et B est vrai”.

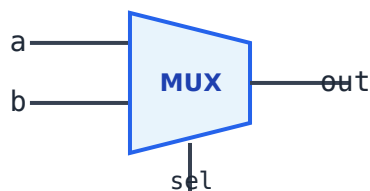
### 3.4.5 E. Multiplexeur (Mux) — L'aiguilleur

**Rôle dans l'ordinateur :** Le multiplexeur est l'un des composants les plus importants ! Il permet de :

- **Choisir entre plusieurs sources de données :** Comme un aiguillage de train
- **Implémenter les conditions :** if (sel) then b else a
- **Construire la mémoire :** Sélectionner quelle cellule lire

**Spécification :**

- Si sel == 0 alors out = a
- Si sel == 1 alors out = b



**Figure 3.6:** Multiplexeur

**L'insight :** On peut voir le Mux comme : “soit (a ET non-sel) soit (b ET sel)”.

$$\text{out} = (a \text{ AND NOT sel}) \text{ OR } (b \text{ AND sel})$$

### Pourquoi le Mux est-il si important ?

Imaginez que vous construisez un CPU. À chaque cycle, le CPU doit choisir :

- D'où vient l'opérande ? De la mémoire ou d'un registre ?
- Où va le résultat ? Vers la mémoire ou un registre ?
- Quelle instruction exécuter ?

Chacun de ces choix est implémenté par un multiplexeur !

---

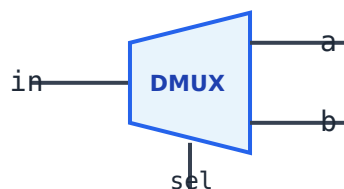
### 3.4.6 F. Démultiplexeur (DMux) — L'inverse de l'aiguilleur

**Rôle dans l'ordinateur :** Le DMux fait l'inverse du Mux — il prend UNE entrée et la dirige vers UNE des sorties possibles. Utile pour :

- **L'adressage mémoire :** Activer la bonne cellule
- **La distribution de signaux :** Envoyer une commande au bon périphérique

**Spécification :**

- Si  $sel == 0$  alors  $a = in$ ,  $b = 0$
- Si  $sel == 1$  alors  $a = 0$ ,  $b = in$



**Figure 3.7:** Démultiplexeur

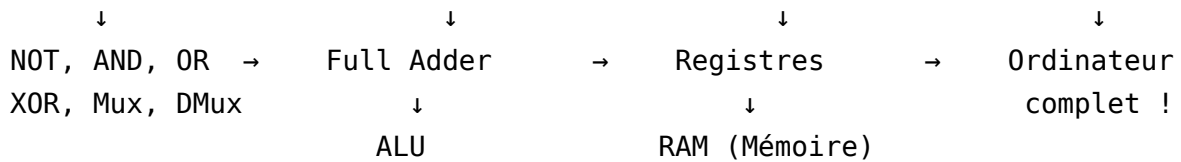
---

## 3.5 Le Lien avec l'Ordinateur Complet

Prenons du recul. Pourquoi construisons-nous ces portes ?

### 3.5.1 Du NAND au CPU : La feuille de route

CHAPITRE 1 (Ici)	CHAPITRE 2	CHAPITRE 3	CHAPITRE 5
↓	↓	↓	↓
NAND	Half Adder	DFF (Flip-Flop)	CPU



### Chaque porte a un rôle précis :

- **NOT** : Permet la soustraction (via le complément à 2)
- **AND** : Masquage de bits, conditions ET
- **OR** : Combinaison de signaux, conditions OU
- **XOR** : Addition bit à bit, comparaisons
- **Mux** : Tous les choix du CPU (quelle donnée ? quelle opération ?)
- **DMux** : Adressage mémoire, routage des résultats

Quand vous jouerez à un jeu sur votre ordinateur nand2c au Chapitre 9, chaque pixel affiché à l'écran aura été calculé par des millions d'opérations utilisant ces portes élémentaires !

## 3.6 Description Matérielle (nand2c HDL)

Pour décrire nos circuits, nous utilisons un langage appelé **HDL** (Hardware Description Language). C'est un langage **déclaratif** : on décrit QUELS composants existent et COMMENT ils sont connectés, pas DANS QUEL ORDRE les exécuter.

### 3.6.1 Pourquoi un langage de description ?

En électronique réelle, on dessine des schémas. Mais les schémas deviennent illisibles pour des circuits complexes (un CPU contient des millions de portes !). Le HDL permet de :

1. **Décrire** des circuits de manière textuelle
2. **Simuler** leur comportement avant fabrication
3. **Synthétiser** le circuit vers du matériel réel

Notre HDL est inspiré du **VHDL** (Very High-Speed Integrated Circuit HDL), utilisé dans l'industrie.

### 3.6.2 Structure d'un fichier .hdl

Un fichier HDL se compose de deux parties :

```

-- =====
-- 1. L'ENTITÉ : L'interface externe (les "broches" de la puce)
-- =====
entity NomDeLaPuce is
  port(
    a : in bit;      -- Entrée de 1 bit
    b : in bit;      -- Autre entrée
    y : out bit      -- Sortie (pas de point-virgule sur la dernière)
  );
end entity;

-- =====
-- 2. L'ARCHITECTURE : Le contenu interne (le câblage)
-- =====
architecture rtl of NomDeLaPuce is
  -- Déclaration des composants utilisés
  component Nand
    port(a : in bit; b : in bit; y : out bit);
  end component;

  -- Déclaration des signaux internes (fils)
  signal fil_interne : bit;

begin
  -- Instanciation et connexion des composants
  u1: Nand port map (a => a, b => b, y => fil_interne);

  -- Assignment directe (optionnel)
  y <= fil_interne;

end architecture;

```

### 3.6.3 Vocabulaire essentiel

Terme	Signification
entity	L'interface externe — quelles sont les entrées/sorties
architecture	Le contenu — comment c'est câblé à l'intérieur
component	Une puce qu'on veut utiliser (il faut la déclarer)
signal	Un fil interne (pour connecter des composants entre eux)
port map	"Brancher" les fils aux broches d'un composant
=>	"est connecté à" (broche => signal)
<=	Assignment (sortie <= signal)

### 3.6.4 Règles de connexion

1. **À gauche du =>** : Le nom de la broche du composant que vous utilisez
2. **À droite du =>** : Le signal de VOTRE architecture que vous y connectez
3. **Les signaux doivent être déclarés** avant le begin
4. **Chaque instance a un nom unique** (u1, u2, etc.)

### 3.6.5 Bus (Vecteurs de bits)

Pour manipuler plusieurs bits simultanément (ex: un nombre de 32 bits), on utilise bits(MSB downto LSB) :

```
-- Un bus de 32 bits
data_bus : in bits(31 downto 0);

-- Accéder à un bit spécifique
data_bus(0) -- Le bit de poids faible (LSB)
data_bus(31) -- Le bit de poids fort (MSB)

-- Extraire une tranche
data_bus(7 downto 0) -- Les 8 bits de poids faible
```

### 3.6.6 Exemple complet : XOR en HDL

```
-- La porte XOR : sortie = 1 si les entrées sont différentes
-- XOR(a,b) = (a AND NOT b) OR (NOT a AND b)

entity Xor2 is
  port(
    a : in bit;
    b : in bit;
    y : out bit
  );
end entity;

architecture rtl of Xor2 is
  -- Composants utilisés
  component Inv
    port(a : in bit; y : out bit);
  end component;
  component And2
    port(a : in bit; b : in bit; y : out bit);
  end component;
  component Or2
    port(a : in bit; b : in bit; y : out bit);
  end component;
```

```

end component;

-- Signaux internes
signal not_a, not_b : bit; -- Les inversions de a et b
signal w1, w2 : bit;      -- Résultats intermédiaires

begin
  -- NOT a et NOT b
  u_nota: Inv port map (a => a, y => not_a);
  u_notb: Inv port map (a => b, y => not_b);

  -- (a AND NOT b)
  u_and1: And2 port map (a => a, b => not_b, y => w1);

  -- (NOT a AND b)
  u_and2: And2 port map (a => not_a, b => b, y => w2);

  -- Résultat final : OR des deux termes
  u_or: Or2 port map (a => w1, b => w2, y => y);

end architecture;

```

## 3.7 Portes Multi-Entrées et Multi-Bits

Jusqu'ici, nous avons construit des portes à **2 entrées** (And2, Or2, Xor2). Mais en pratique, nous avons souvent besoin de : - **Portes à N entrées** : Or8Way, And4Way  
- **Portes sur N bits** : And16, Or32

### 3.7.1 Généralisation à N Entrées

#### 3.7.1.1 Or8Way : OU sur 8 bits

Imaginons qu'on veuille savoir si **au moins un bit** parmi 8 est à 1. C'est un OR à 8 entrées :

$$\text{Or8Way}(a[0..7]) = a[0] \text{ OR } a[1] \text{ OR } a[2] \text{ OR } \dots \text{ OR } a[7]$$

**Construction hiérarchique** (en arbre) :

Niveau 1 :	Or2(a[0], a[1]) → t0	Or2(a[2], a[3]) → t1
	Or2(a[4], a[5]) → t2	Or2(a[6], a[7]) → t3

Niveau 2 :  $\text{Or2}(t_0, t_1) \rightarrow t_4$        $\text{Or2}(t_2, t_3) \rightarrow t_5$

Niveau 3 :  $\text{Or2}(t_4, t_5) \rightarrow \text{sortie}$

**Avantage** : Seulement 3 niveaux de profondeur ( $\log_2(8) = 3$ ), au lieu de 7 en série.

```
entity Or8Way is
  port(
    a : in bits(7 downto 0);
    y : out bit
  );
end entity;

architecture rtl of Or8Way is
  component Or2
    port(a : in bit; b : in bit; y : out bit);
  end component;
  signal t0, t1, t2, t3, t4, t5 : bit;
begin
  -- Niveau 1 : paires
  u0: Or2 port map (a => a(0), b => a(1), y => t0);
  u1: Or2 port map (a => a(2), b => a(3), y => t1);
  u2: Or2 port map (a => a(4), b => a(5), y => t2);
  u3: Or2 port map (a => a(6), b => a(7), y => t3);
  -- Niveau 2
  u4: Or2 port map (a => t0, b => t1, y => t4);
  u5: Or2 port map (a => t2, b => t3, y => t5);
  -- Niveau 3
  u6: Or2 port map (a => t4, b => t5, y => y);
end architecture;
```

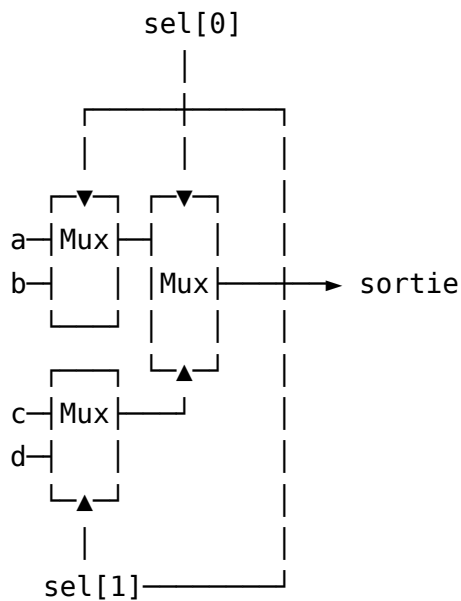
### 3.7.2 Multiplexeurs Multi-Entrées

#### 3.7.2.1 Mux4Way : Choisir parmi 4 entrées

Avec 2 bits de sélection, on peut choisir parmi 4 entrées :

sel[1]	sel[0]	Sortie
0	0	a
0	1	b
1	0	c
1	1	d



**Construction avec des Mux 2:1 :**

```

entity Mux4Way is
  port(
    a, b, c, d : in bit;
    sel : in bits(1 downto 0);
    y : out bit
  );
end entity;

architecture rtl of Mux4Way is
  component Mux
    port(a : in bit; b : in bit; sel : in bit; y : out bit);
  end component;
  signal ab, cd : bit;
begin
  -- Niveau 1 : sélection par sel[0]
  u_ab: Mux port map (a => a, b => b, sel => sel(0), y => ab);
  u_cd: Mux port map (a => c, b => d, sel => sel(0), y => cd);
  -- Niveau 2 : sélection par sel[1]
  u_out: Mux port map (a => ab, b => cd, sel => sel(1), y => y);
end architecture;

```

**3.7.2.2 Mux8Way : 8 entrées, 3 bits de sélection**

Le même principe s'étend : 2 Mux4Way + 1 Mux donne un Mux8Way.

### 3.7.3 Démultiplexeurs Multi-Sorties

#### 3.7.3.1 DMux4Way : Router vers 4 destinations

L'inverse du Mux : une entrée, 4 sorties possibles.

sel[1]	sel[0]	a	b	c	d
0	0	in	0	0	0
0	1	0	in	0	0
1	0	0	0	in	0
1	1	0	0	0	in

**Construction :**

```
entity DMux4Way is
  port(
    input : in bit;
    sel : in bits(1 downto 0);
    a, b, c, d : out bit
  );
end entity;

architecture rtl of DMux4Way is
  component DMux
    port(input : in bit; sel : in bit; a : out bit; b : out bit);
  end component;
  signal top, bottom : bit;
begin
  -- Niveau 1 : sel[1] divise en haut/bas
  u_split: DMux port map (input => input, sel => sel(1), a => top, b => bottom);
  -- Niveau 2 : sel[0] divise chaque moitié
  u_top: DMux port map (input => top, sel => sel(0), a => a, b => b);
  u_bot: DMux port map (input => bottom, sel => sel(0), a => c, b => d);
end architecture;
```

#### 3.7.4 Portes sur N Bits (Bus)

Pour traiter des mots de 16 ou 32 bits, on réplique la porte bit par bit :

```
-- And32 : ET bit-à-bit sur 32 bits
entity And32 is
  port(
    a : in bits(31 downto 0);
```

```

    b : in bits(31 downto 0);
    y : out bits(31 downto 0)
  );
end entity;

architecture rtl of And32 is
  component And2
    port(a : in bit; b : in bit; y : out bit);
  end component;
begin
  -- Instancier 32 portes AND en parallèle
  gen: for i in 0 to 31 generate
    u: And2 port map (a => a(i), b => b(i), y => y(i));
  end generate;
end architecture;

```

**Note :** La construction `for ... generate` crée automatiquement 32 instances. C'est équivalent à écrire 32 lignes `port map`.

### 3.7.5 Pourquoi c'est Important ?

Ces portes multi-entrées sont essentielles pour :

Composant	Utilisation
<b>Or8Way</b>	Tester si un registre est non-nul (flag Z de l'ALU)
<b>Mux4Way/8Way</b>	Sélectionner un registre parmi 4, 8, ou 16
<b>DMux4Way/8Way</b>	Router un signal load vers le bon registre
<b>And32, Or32</b>	Opérations bit-à-bit de l'ALU
<b>Mux32</b>	Choisir entre deux bus 32 bits

Au chapitre 3 (Mémoire), vous utiliserez **DMux8Way** pour adresser 8 registres. Au chapitre 5 (CPU), **Mux16Way** sélectionnera parmi 16 registres.

## 3.8 Exercices Pratiques

### 3.8.1 Exercices sur le Simulateur Web

Le **Simulateur Web** vous permet de construire et tester vos portes de manière interactive. Lancez-le et allez dans la section **HDL Progression**.

Exercice	Description	Difficulté
Inv	Inverseur (NOT) — Votre première porte	[*]
And2	Porte AND à 2 entrées	[*]
Or2	Porte OR à 2 entrées	[*]
Xor2	Porte XOR (Ou exclusif)	[**]
Mux	Multiplexeur 2 vers 1	[**]
DMux	Démultiplexeur 1 vers 2	[**]

**Pour chaque exercice :**

1. Lisez la spécification et la table de vérité
2. Réfléchissez à comment combiner les portes disponibles
3. Écrivez votre code HDL
4. Testez — le simulateur vous montrera un chronogramme des signaux
5. Si un test échoue, analysez quelle entrée produit le mauvais résultat

**3.8.2 Comment lancer le simulateur web ?**

```
cd web
npm install    # (première fois uniquement)
npm run dev
```

Puis ouvrez votre navigateur à l'adresse indiquée (généralement `http://localhost:5173`).

**3.8.3 Alternative : Tests en ligne de commande**

Si vous préférez travailler dans les fichiers du répertoire `hdl_lib/01_gates/` :

```
# Tester une porte spécifique
cargo run -p hdl_cli -- test hdl_lib/01_gates/Not.hdl

# Tester toutes les portes du projet 1
cargo run -p hdl_cli -- test hdl_lib/01_gates/
```

## 3.9 Défis Supplémentaires

### 3.9.1 Défi 1 : Minimiser le nombre de NAND

Construisez la porte XOR en utilisant **seulement 4 portes NAND** (c'est le minimum théorique !). La solution classique en utilise 5.

### 3.9.2 Défi 2 : Implémenter IMPLIES

La fonction "implication" ( $A \rightarrow B$ ) vaut FAUX seulement si A est VRAI et B est FAUX.

A	B	$A \rightarrow B$
0	0	1
0	1	1
1	0	0
1	1	1

Construisez cette porte en utilisant les portes élémentaires.

### 3.9.3 Défi 3 : Mux à 4 entrées

Construisez un Mux qui choisit parmi 4 entrées (a, b, c, d) avec 2 bits de sélection (sel[1:0]).

## 3.10 Ce qu'il faut retenir

1. **Le binaire simplifie** : Deux états sont plus fiables que dix
2. **NAND est universel** : Toutes les portes peuvent être construites à partir de NAND
3. **L'abstraction est puissante** : On construit des couches les unes sur les autres
4. **Chaque porte a un rôle** :
  - NOT → Inversion, complément
  - AND → Masquage, condition "et"
  - OR → Combinaison, condition "ou"

- XOR → Addition, comparaison
- Mux → Choix, sélection
- DMux → Routage, adressage

**Prochaine étape :** Au Chapitre 2, nous utiliserons ces portes pour construire des circuits qui font de l'**arithmétique** — addition, soustraction, et une ALU (Unité Arithmétique et Logique) complète.

---

**Conseil :** Ne passez pas au chapitre suivant avant d'avoir réussi tous les exercices de ce chapitre. Chaque porte que vous construisez sera réutilisée dans les chapitres suivants !

---

## 3.11 Auto-évaluation

Testez votre compréhension avant de passer au chapitre suivant.

### 3.11.1 Questions de compréhension

- Q1.** Pourquoi les ordinateurs utilisent-ils le binaire plutôt que le décimal ?
- Q2.** Pourquoi dit-on que NAND est une porte “universelle” ?
- Q3.** Quelle est la sortie de  $XOR(1, 1)$  ? Et de  $XOR(0, 1)$  ?
- Q4.** Un multiplexeur (MUX) a 2 entrées de données a et b, et un signal de sélection sel. Si  $sel = 1$ , quelle entrée est transmise en sortie ?
- Q5.** Combien de portes NAND faut-il au minimum pour construire un inverseur (NOT) ?

### 3.11.2 Mini-défi pratique

Complétez cette table de vérité pour la fonction  $F(a, b) = AND(OR(a, b), NOT(a))$  :

a	b	OR(a,b)	NOT(a)	F
0	0	?	?	?
0	1	?	?	?

a	b	OR(a,b)	NOT(a)	F
1	0	?	?	?
1	1	?	?	?

*Les solutions se trouvent dans le document **Seed\_Solutions**.*

### 3.11.3 Checklist de validation

Avant de passer au chapitre 2, assurez-vous de pouvoir :

- ☐ Expliquer pourquoi NAND est universel
- ☐ Construire NOT, AND, OR à partir de NAND
- ☐ Lire et écrire une table de vérité
- ☐ Comprendre le rôle du MUX (sélection) et du DMUX (routage)
- ☐ Écrire du code HDL simple avec port map

## 4 Arithmétique Binaire

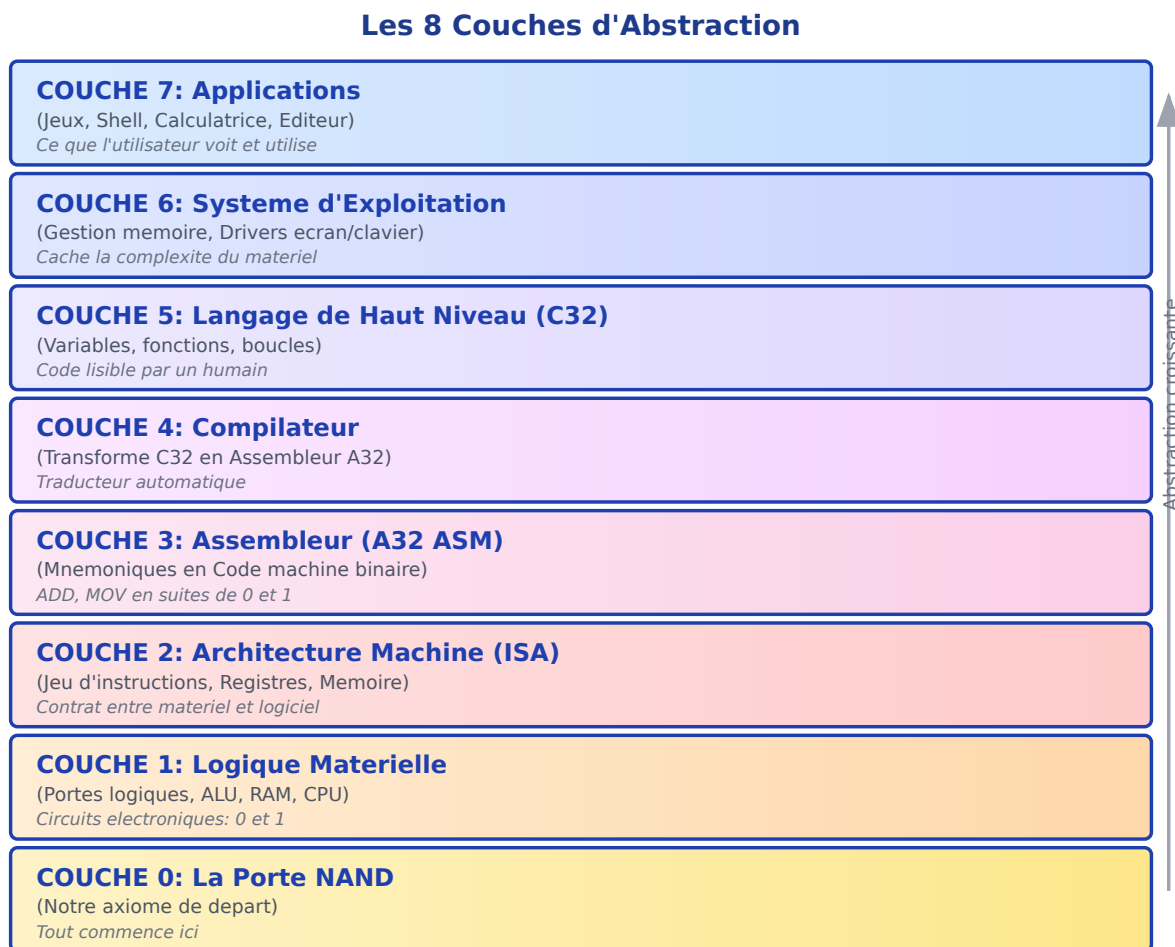
“Les mathématiques sont le langage avec lequel Dieu a écrit l’univers.” —  
Galilée

Dans le chapitre précédent, nous avons appris à manipuler des bits individuels avec des portes logiques. Mais un ordinateur doit savoir compter ! Comment passer de simples portes logiques à une calculatrice capable d’additionner des nombres à 32 bits ?

---



## 4.1 Où en sommes-nous ?



**Figure 4.1:** Position dans l'architecture

*Nous sommes à la Couche 1 : Logique Matérielle (Portes logiques - ALU, RAM, CPU)*

Nous sommes toujours dans la couche matérielle, mais nous montons d'un niveau. Nous allons combiner les portes logiques du Chapitre 1 pour construire des circuits arithmétiques, culminant avec l'**ALU** (Arithmetic Logic Unit) — le composant qui effectue TOUS les calculs du processeur.

## 4.2 Pourquoi l'Arithmétique est-elle si Importante ?

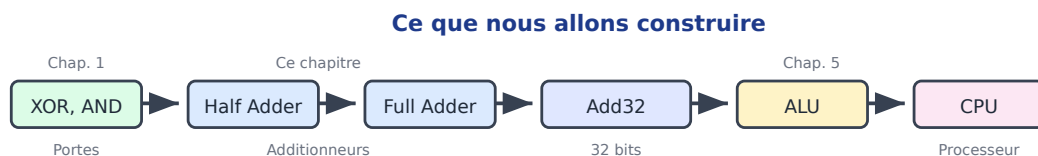
### 4.2.1 Au cœur de tout calcul

Regardez ce que fait un ordinateur :

- **Afficher une image** : Calculer la couleur de chaque pixel (additions, multiplications)
- **Jouer un son** : Mélanger des formes d'onde (additions)
- **Naviguer sur le web** : Calculer des checksums, décompresser des données
- **Exécuter un programme** : Calculer l'adresse de la prochaine instruction (addition)

Même les opérations les plus “abstraites” se réduisent finalement à des opérations arithmétiques sur des nombres binaires. L'ALU que vous allez construire est le moteur qui fait tourner TOUT.

### 4.2.2 Ce que nous allons construire



**Figure 4.2:** Feuille de route : des portes à l'ALU

À la fin de ce chapitre, vous aurez construit une ALU capable d'effectuer : - Addition et soustraction - ET, OU, XOR logiques - Comparaisons (via les drapeaux)

## 4.3 Représentation des Nombres

### 4.3.1 Le Système Binaire (Base 2)

Avant de construire des additionneurs, comprenons comment les nombres sont représentés.

En décimal (base 10), chaque position représente une puissance de 10 :

$$\begin{array}{ccc}
 4 & 2 & 7 \\
 \downarrow & \downarrow & \downarrow \\
 10^2 & 10^1 & 10^0 \rightarrow 4 \times 100 + 2 \times 10 + 7 \times 1 = 427
 \end{array}$$

En binaire (base 2), chaque position représente une puissance de 2 :

Position :	3	2	1	0
Poids :	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$

Valeur : 8 4 2 1

Exemple :  $1011_2 = 1 \times 8 + 0 \times 4 + 1 \times 2 + 1 \times 1 = 11_{10}$

### 4.3.2 Taille des nombres dans nand2c

Notre ordinateur nand2c travaille sur **32 bits**. Cela signifie : - **Plage non-signée** : 0 à  $2^{32} - 1 = 4\,294\,967\,295$  ( $\approx 4$  milliards) - **Plage signée** : -2 147 483 648 à 2 147 483 647 ( $\approx \pm 2$  milliards)

C'est suffisant pour : - Adresser 4 Go de mémoire (chaque octet a une adresse unique) - Représenter des coordonnées d'écran, des scores de jeux, des compteurs

### 4.3.3 Les Nombres Négatifs : Le Complément à 2

Comment représenter des nombres négatifs avec seulement des 0 et des 1 ?

**Le problème** : On pourrait utiliser un bit de signe (0 = positif, 1 = négatif), mais alors on aurait besoin de circuits différents pour l'addition et la soustraction, et on aurait deux représentations du zéro (+0 et -0).

**La solution brillante** : Le **Complément à 2**.

Le bit le plus à gauche (bit 31, le MSB) est le "bit de signe" : - 0  $\rightarrow$  le nombre est positif ou nul - 1  $\rightarrow$  le nombre est négatif

Mais attention, ce n'est pas un simple bit de signe ! Le système est conçu pour que **l'addition fonctionne de la même manière** que le nombre soit positif ou négatif.

### 4.3.4 Comment obtenir le complément à 2 (la valeur négative) ?

Pour obtenir -X à partir de X : 1. **Inverser** tous les bits de X (0 $\rightarrow$ 1, 1 $\rightarrow$ 0) 2. **Ajouter 1** au résultat

**Exemple sur 4 bits** : Calculons -5

5 en binaire :	0101
Inversion :	1010
Ajouter 1 :	+ 0001
	<hr/>
-5 :	1011

**Vérification** : 5 + (-5) devrait donner 0

$$\begin{array}{r} 0101 \quad (5) \\ + 1011 \quad (-5) \\ \hline \end{array}$$

10000 → Les 4 bits de poids faible sont 0000 OK  
(La retenue "1" est ignorée car on travaille sur 4 bits)

#### 4.3.5 Pourquoi le complément à 2 est-il génial ?

1. **Un seul zéro** : 0000 est le seul zéro (pas de +0 et -0)
2. **L'addition fonctionne universellement** : Le même circuit additionne les positifs et les négatifs
3. **La soustraction devient une addition** :  $A - B = A + (-B) = A + \text{NOT}(B) + 1$

C'est grâce au complément à 2 que notre ALU peut être relativement simple !

### 4.4 L'Addition Binaire

L'addition binaire suit les mêmes règles que l'addition décimale qu'on apprend à l'école : on additionne colonne par colonne, de droite à gauche, en propageant les retenues.

#### 4.4.1 Les règles de base (sur 1 bit)

$0 + 0 = 0$  (pas de retenue)  
 $0 + 1 = 1$  (pas de retenue)  
 $1 + 0 = 1$  (pas de retenue)  
 $1 + 1 = 10$  (c'est-à-dire 0 avec une retenue de 1)

#### 4.4.2 Exemple d'addition sur 4 bits

Calculons  $5 + 3 = 8$  :

$$\begin{array}{r} \text{Retenues :} \quad 1 \ 1 \ 1 \\ \hline \begin{array}{r} 5 \quad : \quad 0 \ 1 \ 0 \ 1 \\ + \ 3 \quad : \quad + \ 0 \ 0 \ 1 \ 1 \\ \hline 8 \quad : \quad 1 \ 0 \ 0 \ 0 \end{array} \end{array}$$

Détail colonne par colonne (de droite à gauche) :

- Colonne 0 :  $1 + 1 = 0$ , retenue 1
- Colonne 1 :  $0 + 1 + 1(\text{retenue}) = 0$ , retenue 1
- Colonne 2 :  $1 + 0 + 1(\text{retenue}) = 0$ , retenue 1
- Colonne 3 :  $0 + 0 + 1(\text{retenue}) = 1$

Résultat :  $1000_2 = 8_{10}$  OK

---

## 4.5 Le Demi-Additionneur (Half Adder)

Le demi-additionneur est le circuit le plus simple pour additionner deux bits. Il produit : - **sum** : La somme (bit de poids faible) - **carry** : La retenue (bit de poids fort)

### 4.5.1 Table de vérité

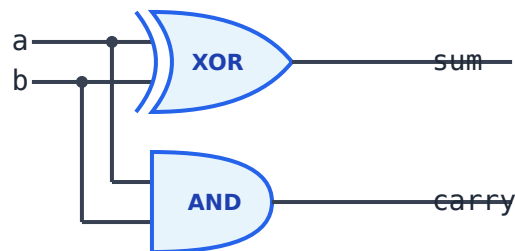
a	b	sum	carry
0	0	0	0
0	1	1	0
1	0	1	0
1	1	0	1

### 4.5.2 L'insight clé

Regardez attentivement les colonnes : - **sum** correspond exactement à **XOR(a, b)** — différent = 1, identique = 0 - **carry** correspond exactement à **AND(a, b)** — les deux à 1 = retenue

C'est pour cela que nous avons construit XOR et AND au Chapitre 1 !

### 4.5.3 Schéma du circuit



**Figure 4.3:** Demi-additionneur

### 4.5.4 Limitation

Le demi-additionneur ne peut pas recevoir de retenue d'une colonne précédente. Il ne fonctionne donc que pour le bit de poids faible (la première colonne).

## 4.6 L'Additionneur Complet (Full Adder)

Pour additionner des nombres de plusieurs bits, chaque colonne (sauf la première) doit pouvoir accepter une retenue venant de la colonne précédente.

### 4.6.1 Interface



**Figure 4.4:** Additionneur complet

### 4.6.2 Table de vérité

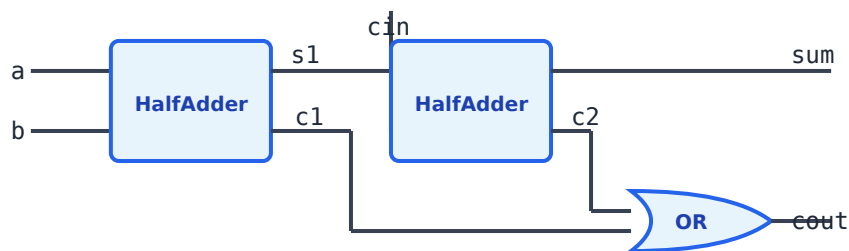
a	b	cin	sum	cout
0	0	0	0	0
0	0	1	1	0

a	b	cin	sum	cout
0	1	0	1	0
0	1	1	0	1
1	0	0	1	0
1	0	1	0	1
1	1	0	0	1
1	1	1	1	1

#### 4.6.3 Comment le construire ?

Un Full Adder peut être construit avec **deux Half Adders et une porte OR** :

1. Le premier Half Adder additionne a et b
2. Le second Half Adder additionne le résultat avec cin
3. Si l'un des deux Half Adders produit une retenue, on a une retenue finale



**Figure 4.5:** Construction du Full Adder

Formules :

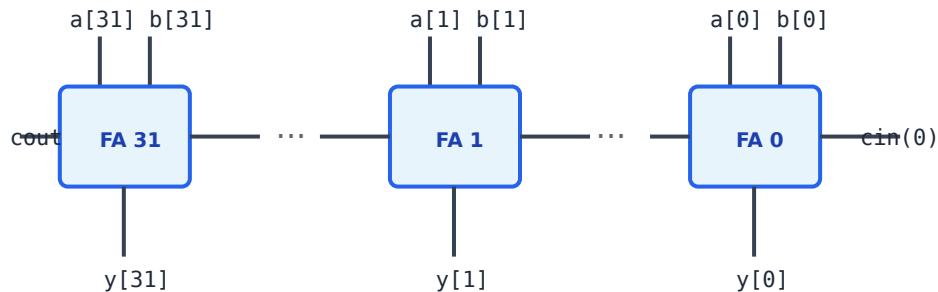
- $s1 = \text{XOR}(a, b)$
- $\text{sum} = \text{XOR}(s1, \text{cin})$
- $c1 = \text{AND}(a, b)$
- $c2 = \text{AND}(s1, \text{cin})$
- $\text{cout} = \text{OR}(c1, c2)$

## 4.7 L'Additionneur 32-bits (Ripple Carry Adder)

Pour additionner des nombres de 32 bits, nous connectons 32 Full Adders en cascade. La retenue de sortie de chaque additionneur devient la retenue d'entrée

du suivant.

#### 4.7.1 Schéma simplifié



**Figure 4.6:** Additionneur 32 bits à propagation de retenue

**Note :** Le premier Full Adder (position 0) a une retenue d'entrée de 0 pour une addition normale. Mais on peut y injecter un 1 pour implémenter la soustraction ( $A + \text{NOT}(B) + 1$ ).

#### 4.7.2 Le compromis du Ripple Carry

**Avantage :** Très simple à comprendre et à implémenter.

**Inconvénient :** Les retenues se propagent d'un bout à l'autre. Pour 32 bits, la retenue doit traverser 32 étages. C'est lent !

Dans les vrais processeurs, on utilise des techniques comme le "Carry Lookahead Adder" pour accélérer la propagation. Mais pour notre projet pédagogique, le Ripple Carry est parfait.

### 4.8 L'ALU (Arithmetic Logic Unit)

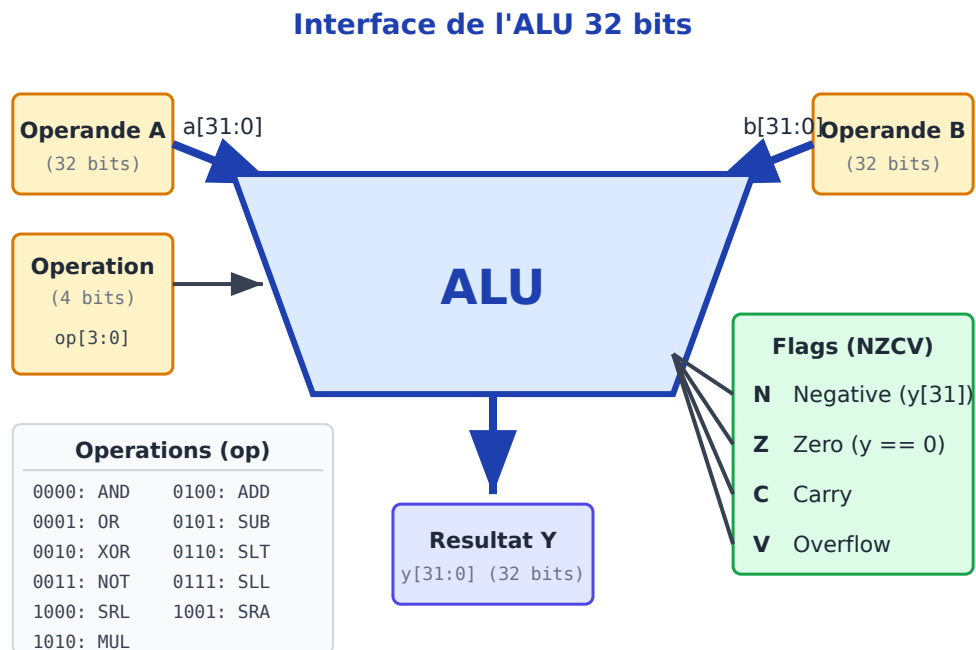
L'ALU est le **cœur calculatoire** du processeur. C'est elle qui effectue TOUTES les opérations arithmétiques et logiques.

#### 4.8.1 Pourquoi combiner arithmétique et logique ?

Plutôt que d'avoir des circuits séparés pour l'addition, la soustraction, le AND, le OR, etc., l'ALU combine tout en un seul composant. Un signal de contrôle (op) lui dit quelle opération effectuer.



### 4.8.2 Interface de l'ALU nand2c



**Figure 4.7:** Interface de l'ALU

### 4.8.3 Les Opérations de l'ALU

Le signal op (4 bits) définit l'opération à effectuer :

op (binaire)	Nom	Opération	Description
0000	AND	$a \& b$	ET logique bit à bit
0001	EOR	$a \wedge b$	OU exclusif bit à bit
0010	SUB	$a - b$	Soustraction
0011	ADD	$a + b$	Addition
0100	ORR	$a \setminus   b$	OU logique bit à bit
0101	MOV	$b$	Copie de b (ignore a)
0110	MVN	$\sim b$	Inversion de b (NOT)

### 4.8.4 Comment implémenter la soustraction ?

Grâce au complément à 2, la soustraction devient une addition :

$$A - B = A + (-B) = A + (\text{NOT } B) + 1$$

En pratique :

1. Inverser tous les bits de B (avec des portes NOT)
2. Additionner A et NOT(B) avec une retenue d'entrée de 1

C'est pour cela que notre additionneur a une entrée cin !

#### 4.8.5 Les Drapeaux (Flags)

Les drapeaux sont des informations supplémentaires sur le résultat :

Drapeau	Nom	Signification
<b>N</b>	Negative	1 si le résultat est négatif (bit 31 = 1)
<b>Z</b>	Zero	1 si le résultat est exactement 0
<b>C</b>	Carry	1 s'il y a eu une retenue (dépassement non-signé)
<b>V</b>	Overflow	1 s'il y a eu un dépassement signé

#### À quoi servent ces drapeaux ?

Ils permettent au CPU de prendre des décisions :

- B.EQ (Branch if Equal) teste si  $Z = 1$
- B.LT (Branch if Less Than) teste une combinaison de N et V
- B.CS (Branch if Carry Set) teste si  $C = 1$

Sans les drapeaux, il serait impossible d'implémenter les conditions if, les boucles while, etc. !

#### 4.8.6 Comment calculer les drapeaux ?

- **N (Negative)** : C'est simplement le bit 31 du résultat
- **Z (Zero)** : NOR de tous les bits du résultat (tous à 0 ?)
- **C (Carry)** : La retenue de sortie de l'additionneur
- **V (Overflow)** : Se produit quand :
  - Deux positifs donnent un négatif
  - Deux négatifs donnent un positif
  - Formule :  $V = (a[31] == b[31]) \text{ AND } (a[31] != y[31])$  (pour l'addition)

#### 4.8.7 Quand Utiliser Chaque Drapeau ?

C'est la question cruciale ! Les drapeaux ont des significations différentes selon qu'on travaille en **signé** ou **non-signé**.

#### 4.8.7.1 Arithmétique Non-Signée (unsigned)

Pour des nombres non-signés (0 à  $2^{32}-1$ ), utilisez **C** et **Z** :

Condition	Test	Explication
$a == b$	$Z = 1$	Résultat de $a - b$ est zéro
$a != b$	$Z = 0$	Résultat non nul
$a < b$	$C = 0$	Pas de retenue → emprunt
$a >= b$	$C = 1$	Retenue présente → pas d'emprunt
$a > b$	$C = 1$ ET $Z = 0$	Pas d'emprunt et non égal
$a <= b$	$C = 0$ OU $Z = 1$	Emprunt ou égal

**Pourquoi C ?** En soustraction non-signée, si  $a < b$ , le résultat “wrappe” (passe par 0) et il n’y a pas de retenue. Si  $a >= b$ , la soustraction ne wrappe pas et produit une retenue.

#### 4.8.7.2 Arithmétique Signée (signed)

Pour des nombres signés ( $-2^{31}$  à  $2^{31}-1$ ), utilisez **N**, **V**, et **Z** :

Condition	Test	Explication
$a == b$	$Z = 1$	Résultat de $a - b$ est zéro
$a != b$	$Z = 0$	Résultat non nul
$a < b$	$N \neq V$	Voir explication ci-dessous
$a >= b$	$N = V$	L'inverse
$a > b$	$Z = 0$ ET $N = V$	Non égal et pas moins que
$a <= b$	$Z = 1$ OU $N \neq V$	Égal ou moins que

#### Pourquoi $N \neq V$ pour “moins que” ?

C'est subtil mais élégant. Après  $a - b$  :

1. **Sans overflow ( $V = 0$ )** : Le signe du résultat est fiable

- Si  $N = 1$  (négatif) →  $a < b$  □
- Si  $N = 0$  (positif) →  $a >= b$  □

2. **Avec overflow ( $V = 1$ )** : Le signe est **inversé** !

- Si  $N = 1$  mais  $V = 1$  → En réalité  $a >= b$  (l'overflow a inversé le signe)

- Si  $N = 0$  mais  $V = 1 \rightarrow$  En réalité  $a < b$

Donc :  $a < b \iff (N = 1 \text{ et } V = 0) \text{ OU } (N = 0 \text{ et } V = 1) \iff \mathbf{N \neq V}$

#### 4.8.7.3 Table de Référence des Branchements

Instruction	Signification	Flags testés	Signé/Non-signé
B.EQ	Equal	$Z = 1$	Les deux
B.NE	Not Equal	$Z = 0$	Les deux
B.CS/B.HS	Carry Set / Higher or Same	$C = 1$	Non-signé
B.CC/B.LO	Carry Clear / Lower	$C = 0$	Non-signé
B.HI	Higher	$C = 1 \text{ et } Z = 0$	Non-signé
B.LS	Lower or Same	$C = 0 \text{ ou } Z = 1$	Non-signé
B.GE	Greater or Equal	$N = V$	Signé
B.LT	Less Than	$N \neq V$	Signé
B.GT	Greater Than	$Z = 0 \text{ et } N = V$	Signé
B.LE	Less or Equal	$Z = 1 \text{ ou } N \neq V$	Signé
B.MI	Minus (negative)	$N = 1$	—
B.PL	Plus (positive/zero)	$N = 0$	—
B.VS	Overflow Set	$V = 1$	—
B.VC	Overflow Clear	$V = 0$	—

#### 4.8.7.4 Exemple Pratique : Comparaison

```
; Comparer deux nombres signés
CMP R0, R1      ; Calcule R0 - R1, met à jour les flags
B.LT moins      ; Si R0 < R1 (signé), sauter

; Comparer deux nombres non-signés
CMP R2, R3      ; Calcule R2 - R3, met à jour les flags
B.LO moins_u    ; Si R2 < R3 (non-signé), sauter
```

**Attention** : Utiliser B.LT pour du non-signé ou B.LO pour du signé donne des résultats incorrects !

Exemple :  $R0 = 0xFFFFFFFF$ ,  $R1 = 0x00000001$

- En non-signé :  $4294967295 > 1 \rightarrow$  B.HI pris, B.L0 non pris ✓
- En signé :  $-1 < 1 \rightarrow$  B.LT pris, B.GE non pris ✓

## 4.9 La Multiplication Matérielle

La multiplication est une opération plus complexe que l'addition, mais elle peut être implémentée efficacement en matériel grâce à l'algorithme des **produits partiels**.

### 4.9.1 Le Principe : Multiplication à la Main

Rappelons comment on multiplie en binaire, comme à l'école primaire :

```

      1 0 1 1   (11 en décimal)
    ×  1 1 0   (6 en décimal)
    -----
      0 0 0 0   (1011 × 0, décalé de 0)
      1 0 1 1   (1011 × 1, décalé de 1)
      1 0 1 1   (1011 × 1, décalé de 2)
    -----
      1 0 0 0 0 1 0   (66 en décimal)

```

Chaque ligne est un **produit partiel** : c'est simplement a multiplié par un bit de b, puis décalé vers la gauche.

### 4.9.2 L'Algorithme des Produits Partiels

Pour multiplier deux nombres de N bits :

1. **Générer les produits partiels** : Pour chaque bit  $b[i]$ , calculer  $pp[i] = a \text{ AND } b[i]$ 
  - Si  $b[i] = 0$ , le produit partiel est 0
  - Si  $b[i] = 1$ , le produit partiel est a
2. **Décaler chaque produit partiel** :  $pp[i]$  est décalé de i positions vers la gauche
3. **Additionner tous les produits partiels** : Le résultat final est la somme de tous les  $pp[i]$  décalés

### 4.9.3 Structure du Multiplicateur 8-bits (Mul8)

Pour un multiplicateur  $8 \times 8 \rightarrow 16$  bits :

Entrées:  $a[7:0]$ ,  $b[7:0]$

Sortie:  $y[15:0] = a \times b$

Produits partiels:

$pp0 = a \text{ AND } b[0] \rightarrow [7:0]$  (pas de décalage)

$pp1 = a \text{ AND } b[1] \rightarrow [8:1]$  (décalage de 1)

$pp2 = a \text{ AND } b[2] \rightarrow [9:2]$  (décalage de 2)

...

$pp7 = a \text{ AND } b[7] \rightarrow [14:7]$  (décalage de 7)

### 4.9.4 Addition en Arbre (Wallace Tree)

Pour additionner 8 produits partiels efficacement, on utilise une structure en arbre :

Niveau 1:  $pp0+pp1 \rightarrow sum01$     $pp2+pp3 \rightarrow sum23$     $pp4+pp5 \rightarrow sum45$     $pp6+pp7 \rightarrow sum67$

Niveau 2:  $sum01+sum23 \rightarrow sum0123$     $sum45+sum67 \rightarrow sum4567$

Niveau 3:  $sum0123 + sum4567 \rightarrow \text{résultat final}$

Cette structure en arbre réduit la latence de  $O(n)$  à  $O(\log n)$ .

### 4.9.5 Pourquoi le Résultat est sur 16 bits ?

Le produit de deux nombres de  $N$  bits peut avoir jusqu'à  $2N$  bits : - Pire cas :  $0xFF \times 0xFF = 0xFE01$  ( $255 \times 255 = 65025$ ) - C'est pourquoi Mul8 a une sortie de 16 bits

### 4.9.6 Extension à 32 bits (Mul32)

Pour un multiplicateur  $32 \times 32 \rightarrow 64$  bits, le principe est identique mais à plus grande échelle :

1. **32 produits partiels** de 32 bits chacun
2. **Étendre chaque pp à 64 bits** avec décalage approprié
3. **Addition en arbre** à 5 niveaux ( $\log_2(32) = 5$ )

Structure Mul32:

- 32 instances de And32 (génération des produits partiels)
- 31 instances de Add64 (addition en arbre)
- Résultat : 64 bits

#### 4.9.7 Optimisations dans les Vrais Processeurs

Les multiplicateurs modernes utilisent des techniques avancées :

Technique	Description
<b>Booth Encoding</b>	Réduit le nombre de produits partiels
<b>Carry-Save Adder (CSA)</b>	Retarde la propagation des retenues
<b>Wallace Tree</b>	Structure en arbre pour additionner les pp
<b>Dadda Multiplier</b>	Variante optimisée du Wallace Tree

Notre implémentation pédagogique utilise l'approche simple des produits partiels avec addition en arbre ripple-carry.

#### 4.9.8 Pourquoi MUL n'est pas dans l'ALU ?

Dans notre architecture A32, la multiplication est une **instruction séparée** (classe 101) et non une opération de l'ALU. Ce choix reflète la réalité des processeurs modernes :

Aspect	ALU (ADD, SUB, AND...)	Multiplicateur (MUL)
<b>Complexité</b>	1 additionneur 32-bits	31 additionneurs 32-bits
<b>Portes logiques</b>	~1000 portes	~30,000 portes
<b>Latence</b>	1 cycle	3-5 cycles
<b>Pipeline</b>	Exécution simple	Souvent pipeliné en interne

#### Conséquences architecturales :

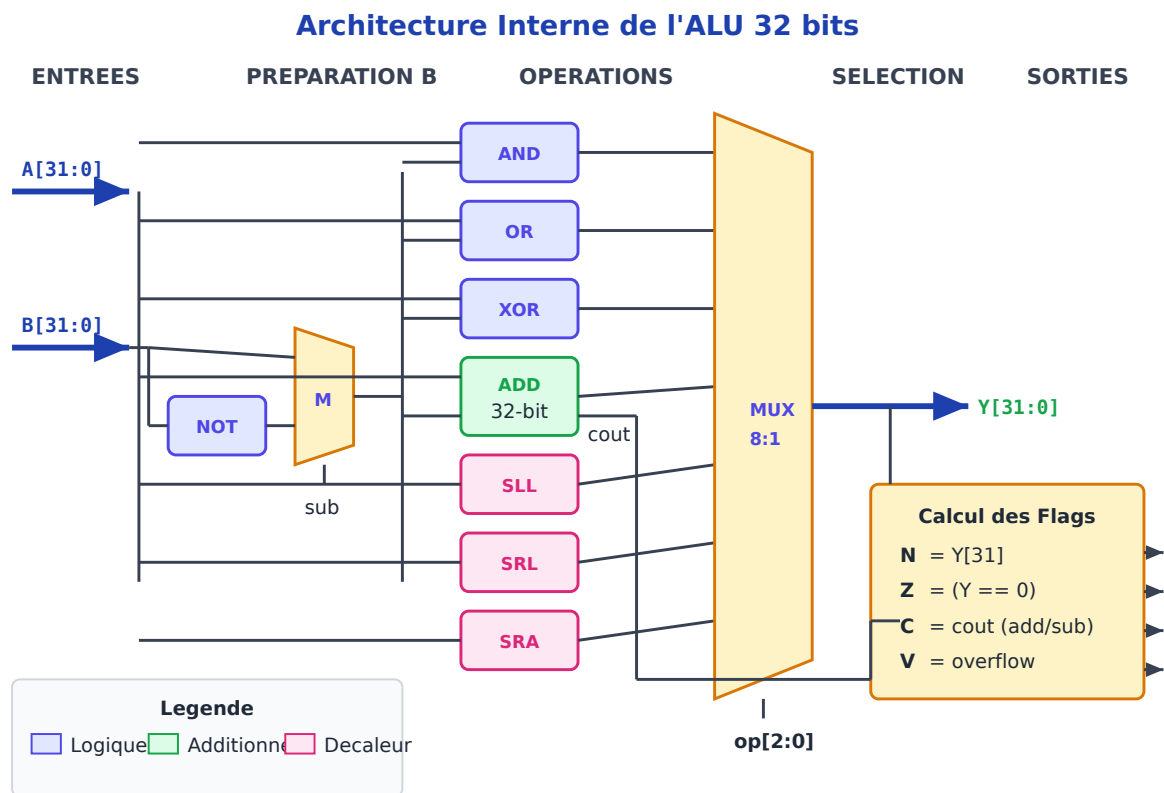
1. **Unité séparée** : Les vrais CPU (ARM Cortex-M, x86) ont une unité MAC (Multiply-Accumulate) dédiée
2. **Scheduling** : Le compilateur doit tenir compte de la latence de MUL
3. **Optimisation** : Parfois  $a * 8$  est remplacé par  $a \ll 3$  (décalage, 1 cycle)

**Dans notre simulateur** : - L'instruction MUL Rd, Rn, Rm utilise la classe d'instruction 101 - Elle est décodée et exécutée séparément des opérations ALU (classe 000/001) - Le résultat est tronqué à 32 bits (pas de résultat 64 bits comme ARM)

Cette séparation illustre un principe fondamental : **toutes les opérations arithmétiques ne sont pas égales** en termes de coût matériel.

## 4.10 Architecture de l'ALU

Voici comment l'ALU est structurée en interne :



**Figure 4.8:** Architecture de l'ALU

L'idée clé : calculer TOUS les résultats possibles en parallèle, puis utiliser un multiplexeur pour sélectionner le bon selon op.

## 4.11 Exercices Pratiques

### 4.11.1 Exercices sur le Simulateur Web

Lancez le **Simulateur Web** et allez dans **HDL Progression** → **Projet 3 : Arithmétique**.

Exercice	Description	Difficulté
HalfAdder	Demi-additionneur (XOR + AND)	[*]
FullAdder	Additionneur complet (2 Half Adders + OR)	[**]



Exercice	Description	Difficulté
Add16	Additionneur 16 bits en cascade	[**]
Inc16	Incrémenteur (+1) — cas spécial utile	[*]
Sub16	Soustracteur (via complément à 2)	[**]
ALU	L'ALU complète avec drapeaux	[***]
And8	AND 8-bit avec masque (pour produits partiels)	[*]
Mul8	Multiplicateur $8 \times 8 \rightarrow 16$ bits	[***]

#### 4.11.2 Conseils pour l'ALU

1. **Commencez par les opérations simples** : AND, OR, XOR sont juste des portes appliquées bit à bit
2. **Pour la soustraction** :  

$$\text{sub} = a + (\text{NOT } b) + 1$$

Utilisez un inverseur sur b et une retenue d'entrée de 1
3. **Utilisez les Mux** : Un Mux4Way ou Mux8Way sélectionne parmi plusieurs résultats
4. **Les drapeaux** :
  - N : bit 31 du résultat
  - Z : tous les bits sont à 0 ? (utilisez un grand OR puis NOT)
  - C : retenue de sortie de l'additionneur
  - V : comparez les signes des entrées et du résultat

#### 4.11.3 Conseils pour le Multiplicateur (Mul8)

1. **And8 d'abord** : Commencez par implémenter And8 qui génère un produit partiel
  - C'est simplement 8 portes AND en parallèle
  - Chaque bit de a est ANDé avec le même bit b
2. **Étendre les produits partiels** :
  - pp0  $\rightarrow$  bits [7:0], reste à 0
  - pp1  $\rightarrow$  bits [8:1], bit 0 et bits [15:9] à 0
  - pp2  $\rightarrow$  bits [9:2], bits [1:0] et bits [15:10] à 0
  - ... et ainsi de suite

### 3. Addition en arbre :

Niveau 1: 4 additions (pp0+pp1, pp2+pp3, pp4+pp5, pp6+pp7)

Niveau 2: 2 additions

Niveau 3: 1 addition finale

### 4. Ne pas oublier : Le résultat est sur 16 bits, pas 8 !

#### 4.11.4 Tests en ligne de commande

```
# Tester le Half Adder
cargo run -p hdl_cli -- test hdl_lib/03_arith/HalfAdder.hdl

# Tester l'ALU complète
cargo run -p hdl_cli -- test hdl_lib/03_arith/ALU.hdl
```

---

## 4.12 Défis Supplémentaires

### 4.12.1 Défi 1 : Carry Lookahead

Le Ripple Carry est lent car les retenues se propagent séquentiellement. Implémentez un "Carry Lookahead Adder" sur 4 bits qui calcule les retenues en parallèle.

### 4.12.2 Défi 2 : Multiplicateur

Construisez un circuit qui multiplie deux nombres de 4 bits. Indice : la multiplication est une série d'additions décalées.

### 4.12.3 Défi 3 : Comparateur

Construisez un circuit qui compare deux nombres 32 bits et produit trois sorties :

/bin/bash: ligne 1: q : commande introuvable - eq : a == b - gt : a > b

Indice : Vous pouvez utiliser la soustraction et regarder les drapeaux !

## 4.13 Le Lien avec le CPU

L'ALU que vous venez de construire sera utilisée à CHAQUE cycle d'horloge du CPU :

---

Instruction	Utilisation de l'ALU
ADD R1, R2, R3	Additionne R2 et R3, stocke dans R1
SUB R1, R2, R3	Soustrait R3 de R2
CMP R1, R2	Soustrait et met à jour les drapeaux (sans stocker)
AND R1, R2, R3	ET logique
LDR R1, [R2]	Calcule l'adresse mémoire (R2 + offset)
B label	Calcule la nouvelle adresse (PC + offset)

---

Même les sauts conditionnels (B.EQ, B.NE, etc.) dépendent des drapeaux produits par l'ALU !

---

## 4.14 Ce qu'il faut retenir

1. **Le binaire est naturel pour les circuits** : Addition = XOR pour le bit, AND pour la retenue
2. **Le complément à 2 est magique** : Un seul additionneur pour addition ET soustraction
3. **L'ALU est le cœur du calcul** : Toutes les opérations passent par elle
4. **Les drapeaux permettent les décisions** : Sans eux, pas de if, pas de boucles
5. **La hiérarchie continue** :
  - Portes → Half Adder → Full Adder → Additionneur 32-bits → ALU

**Prochaine étape** : Au Chapitre 3, nous aborderons la **mémoire**. Comment l'ordinateur peut-il "se souvenir" de données ? Nous construirons des flip-flops, des registres, et de la RAM.

---

**Conseil** : L'ALU est l'un des composants les plus complexes du projet. Prenez le temps de bien comprendre chaque étape. Si vous avez réussi l'ALU, le reste du projet sera beaucoup plus accessible !

## 4.15 Auto-évaluation

Testez votre compréhension avant de passer au chapitre suivant.

### 4.15.1 Questions de compréhension

- Q1.** Dans un Half Adder, quelle porte logique calcule le bit de somme ? Et la retenue ?
- Q2.** Quelle est la représentation en complément à 2 de -1 sur 8 bits ?
- Q3.** Comment l'ALU effectue-t-elle une soustraction  $A - B$  ?
- Q4.** Que signifient les drapeaux N, Z, C, V ?
- Q5.** Pourquoi `CMP R1, R2` n'a pas besoin de registre destination ?

### 4.15.2 Mini-défi pratique

Calculez mentalement le résultat de ces opérations sur 8 bits :

Opération	A (hex)	B (hex)	Résultat	Drapeaux
ADD	0x7F	0x01	?	N=? Z=? V=?
ADD	0xFF	0x01	?	N=? Z=? C=?
SUB	0x05	0x05	?	Z=?

*Les solutions se trouvent dans le document **Seed\_Solutions**.*

### 4.15.3 Checklist de validation

Avant de passer au chapitre 3, assurez-vous de pouvoir :

- ☐ Expliquer la différence entre Half Adder et Full Adder
- ☐ Convertir un nombre négatif en complément à 2
- ☐ Expliquer comment la soustraction utilise l'addition
- ☐ Décrire le rôle de chaque drapeau (N, Z, C, V)
- ☐ Implémenter un additionneur 32 bits en chaînant des Full Adders

## 5 Logique Séquentielle et Mémoire

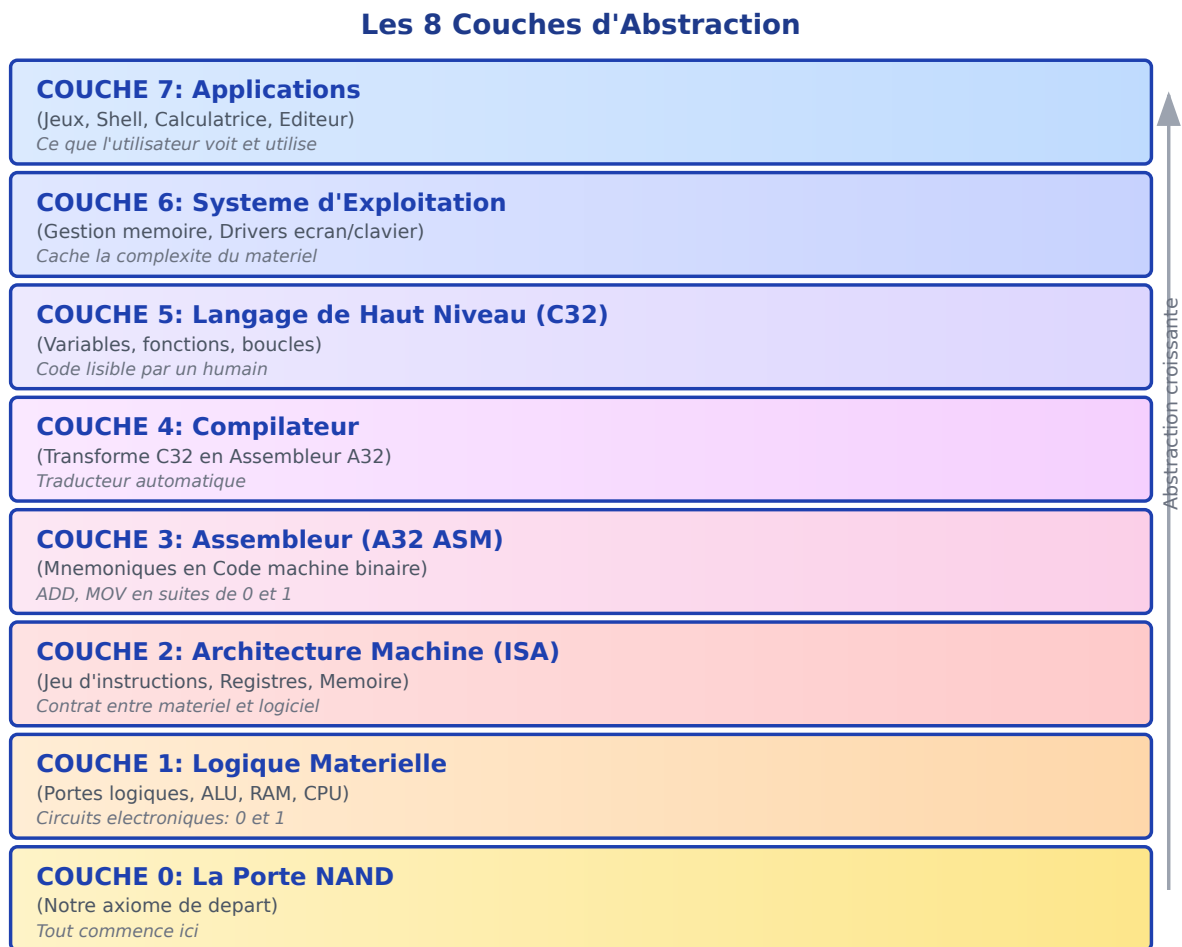
“Le temps est ce qui empêche tout d’arriver en même temps.” — John Wheeler

Jusqu’à présent, nos circuits étaient **combinatoires** : la sortie dépendait uniquement des entrées instantanées, comme une fonction mathématique pure  $y = f(x)$ . Si vous coupez le courant, ils “oublient” tout.

Pour construire un véritable ordinateur, nous devons pouvoir **stocker de l’information** et la récupérer plus tard. C’est le rôle de la **logique séquentielle**.

---

## 5.1 Où en sommes-nous ?



**Figure 5.1:** Position dans l'architecture

Nous sommes à la Couche 1 : Logique Matérielle (Portes - ALU - MEMOIRE - CPU)

Nous continuons à construire la couche matérielle. Après les portes logiques (Chapitre 1) et l'ALU (Chapitre 2), nous abordons maintenant la **mémoire** — le composant qui permet à l'ordinateur de “se souvenir”.

## 5.2 Pourquoi la Mémoire est-elle Fondamentale ?

### 5.2.1 Le problème de l'état

Imaginez un programme simple :

```
x = x + 1;
```

Pour exécuter cette instruction, l'ordinateur doit : 1. **Lire** la valeur actuelle de x 2. **Calculer**  $x + 1$  (avec l'ALU) 3. **Écrire** le résultat dans x

Sans mémoire, il n'y a pas de "valeur actuelle de x" à lire. Sans mémoire, le résultat du calcul disparaît immédiatement après avoir été produit.

### 5.2.2 Ce que stocke la mémoire

Un ordinateur en fonctionnement stocke : - **Le programme** : Les instructions à exécuter (le code machine) - **Les données** : Les variables, les tableaux, les objets - **L'état du CPU** : Les registres, le compteur de programme - **La pile d'appels** : Pour les fonctions et les retours

Toutes ces informations vivent dans différentes formes de mémoire.

### 5.2.3 Combinatoire vs Séquentiel

Circuits Combinatoires	Circuits Séquentiels
Sortie = $f(\text{entrées})$	Sortie = $f(\text{entrées}, \text{état précédent})$
Pas de mémoire	A de la mémoire
Pas d'horloge	Synchronisé par une horloge
Exemples : AND, OR, ALU	Exemples : Registres, RAM, CPU

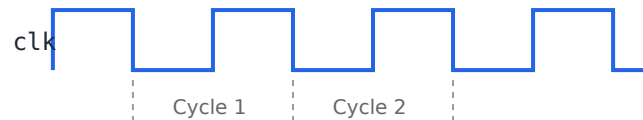
## 5.3 Le Temps et l'Horloge (Clock)

### 5.3.1 Le problème de la synchronisation

Dans un circuit combinatoire, les signaux se propagent à travers les portes avec un léger délai. Si on essaie de lire un résultat avant qu'il soit stable, on obtient des valeurs incorrectes.

**La solution** : L'**horloge** (clk).

L'horloge est un signal qui oscille perpétuellement entre 0 et 1 à une fréquence fixe :



**Figure 5.2:** Signal d'horloge

### 5.3.2 Front montant (Rising Edge)

Le moment crucial est le **front montant** : le passage de 0 à 1.

Dans le système nand2c, les changements d'état se produisent sur le front montant. Cela signifie :

- Pendant que l'horloge est à 0, les circuits combinatoires calculent
- Quand l'horloge passe à 1, les résultats sont capturés dans les registres

C'est comme dire : "Tout le monde calcule... et maintenant, on fige les résultats !"

### 5.3.3 Fréquence d'horloge

La fréquence de l'horloge détermine la vitesse du processeur :

- Un processeur à 1 GHz = 1 milliard de cycles par seconde
- À chaque cycle, le CPU peut exécuter (une partie d')une instruction

Plus vite bat l'horloge, plus l'ordinateur est rapide — mais aussi plus il chauffe !

---

## 5.4 La Bascule D (D Flip-Flop / DFF)

La **DFF** (Data Flip-Flop) est l'atome de la mémoire. C'est le plus petit circuit capable de mémoriser un bit.

### 5.4.1 Interface



**Figure 5.3:** Bascule D (DFF)

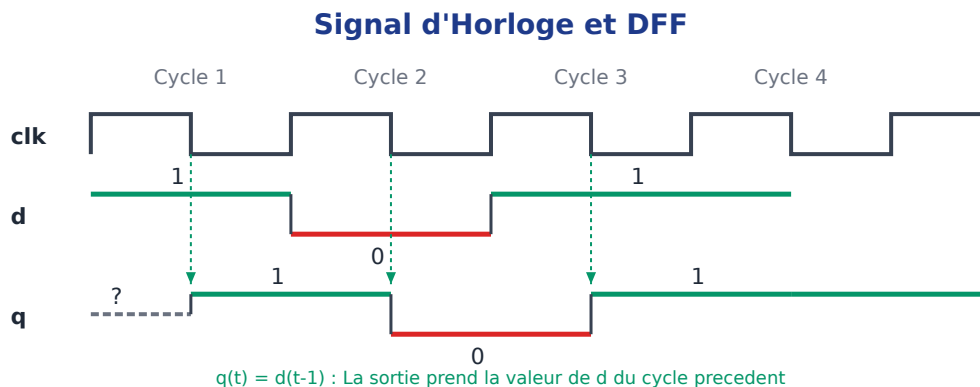


- $d$  : La donnée à mémoriser (entrée)
- $q$  : La donnée mémorisée (sortie)
- $clk$  : L'horloge (parfois implicite)

### 5.4.2 Comportement

**Règle fondamentale :**  $q(t) = d(t-1)$

La sortie à l'instant  $t$  est égale à ce qu'était l'entrée au cycle précédent.



**Figure 5.4:** Signal d'horloge et DFF

### 5.4.3 Pourquoi est-ce utile ?

La DFF introduit un **délai d'un cycle**. Ce délai permet : 1. De stocker une valeur pour le prochain cycle 2. De casser les boucles (éviter les oscillations infinies) 3. De synchroniser tous les composants sur l'horloge

### 5.4.4 Comment fonctionne une DFF en interne ?

Une DFF peut être construite à partir de deux verrous (latches) en série, eux-mêmes construits à partir de portes NAND. C'est un sujet fascinant mais hors de notre scope — nous considérons la DFF comme une primitive fournie par le simulateur.

## 5.5 Le Registre 1-bit (Bit)

La DFF mémorise pendant UN cycle, puis elle prend la nouvelle valeur d'entrée. Comment garder une valeur **indéfiniment** ?

### 5.5.1 Le problème

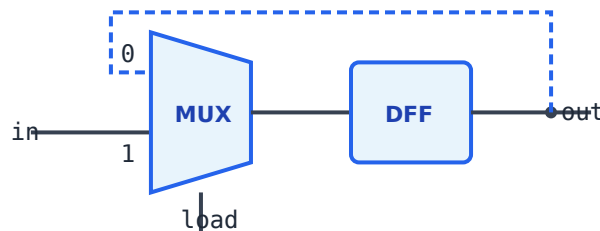
On veut un circuit qui :

- Si  $\text{load} = 1$  : stocke la nouvelle valeur  $\text{in}$
- Si  $\text{load} = 0$  : conserve l'ancienne valeur

### 5.5.2 La solution : la rétroaction

On utilise un **Mux** pour choisir entre :

- L'ancienne valeur (sortie de la DFF)
- La nouvelle valeur ( $\text{in}$ )



**Figure 5.5:** Registre 1-bit avec rétroaction

#### Fonctionnement :

- Si  $\text{load} = 0$  : Le Mux sélectionne la sortie de la DFF. La DFF ré-enregistre sa propre valeur. La valeur est **maintenue**.
- Si  $\text{load} = 1$  : Le Mux sélectionne  $\text{in}$ . La DFF enregistre la nouvelle valeur.

### 5.5.3 C'est magique !

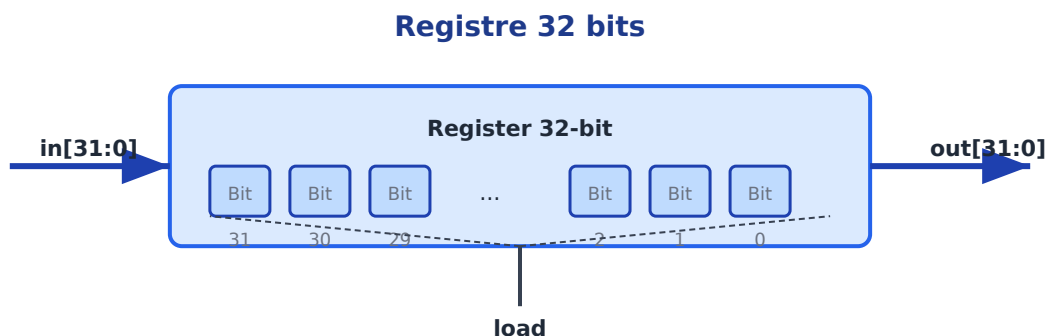
Cette petite boucle de rétroaction transforme un délai d'un cycle en une mémoire permanente. C'est le principe fondamental de toute mémoire électronique.

---

## 5.6 Le Registre 32-bits

### 5.6.1 Du bit au mot

Un registre 32-bits est simplement **32 registres 1-bit en parallèle**, partageant le même signal  $\text{load}$ .



**Figure 5.6:** Registre 32 bits

Quand  $load = 1$ , les 32 bits sont capturés simultanément. C'est atomique.

### 5.6.2 Le rôle des registres dans le CPU

Le CPU nand2c dispose de **16 registres** nommés R0 à R15 :

Registre	Rôle typique
R0-R12	Registres généraux (calculs, variables)
R13 (SP)	Stack Pointer (pointeur de pile)
R14 (LR)	Link Register (adresse de retour)
R15 (PC)	Program Counter (adresse de l'instruction courante)

Les registres sont la mémoire la plus rapide du CPU — ils sont directement connectés à l'ALU et peuvent être lus/écrits en un seul cycle.

## 5.7 La RAM (Random Access Memory)

### 5.7.1 Du registre à la mémoire

Un registre stocke UN mot de 32 bits. Pour stocker des millions de mots, nous construisons une **RAM** (Random Access Memory).

“Random Access” signifie qu'on peut accéder à n'importe quelle cellule directement, sans parcourir les autres. Contrairement à une bande magnétique où il faut rembobiner !

### 5.7.2 Interface de la RAM



**Figure 5.7:** Interface de la RAM

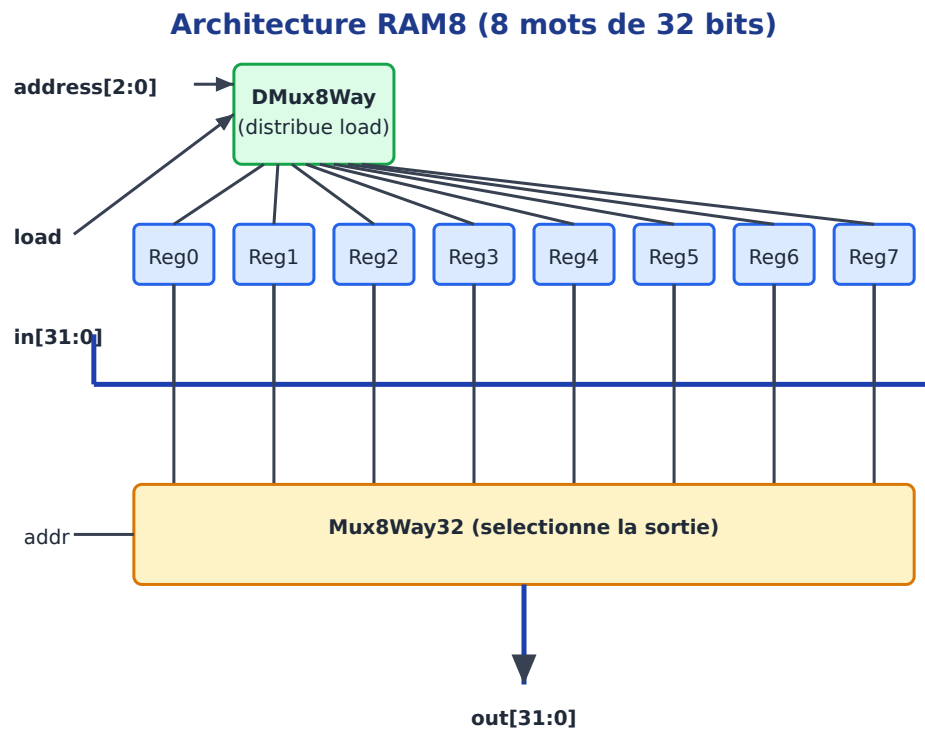
- **in** : La donnée à écrire
- **address** : L'adresse de la cellule à lire/écrire
- **load** : Si 1, écrire in à address. Si 0, ne rien écrire.
- **out** : La valeur stockée à address (toujours disponible en lecture)

### 5.7.3 Comment ça marche ?

La RAM utilise les composants que nous avons construits :

1. **DMux** (Démultiplexeur) : Route le signal load vers UN SEUL registre — celui correspondant à l'adresse
2. **Registres** : Stockent les données
3. **Mux** (Multiplexeur) : Sélectionne la sortie du registre correspondant à l'adresse

#### 5.7.4 Exemple : RAM8 (8 mots de 32 bits)



**Figure 5.8:** Architecture RAM8

### 5.7.5 Construction hiérarchique de grandes RAMs

Comment construire une RAM64 (64 mots) à partir de RAM8 ?

```
address[5:0] = address[5:3] (3 bits supérieurs) + address[2:0] (3 bits inférieurs)
```

↓    ↓

Sélectionne laquelle des 8 RAM8      Sélectionne le mot dans cette RAM8

On utilise 8 RAM8 :

- Les 3 bits de poids fort (address[5:3]) choisissent **quelle RAM8**
- Les 3 bits de poids faible (address[2:0]) choisissent **quel mot dans la RAM8**

C'est un pattern récursif qui permet de construire des mémoires de n'importe quelle taille !

## 5.8 Le Compteur de Programme (PC)

Le **Program Counter** (PC) est peut-être le registre le plus important du CPU. Il contient l'adresse de la prochaine instruction à exécuter.

### 5.8.1 Pourquoi est-il spécial ?

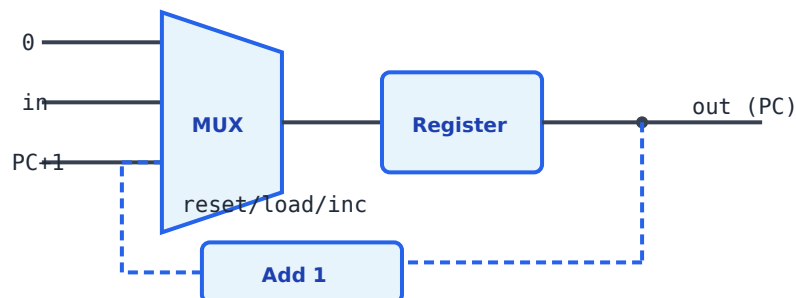
Après chaque instruction, le PC doit passer à l'instruction suivante. Mais parfois :

- On veut **sauter** à une autre adresse (boucles, conditions)
- On veut **revenir à 0** (redémarrage)

### 5.8.2 Les trois modes du PC

Priorité	Mode	Condition	Action
1	<b>Reset</b>	reset = 1	$PC \leftarrow 0$
2	<b>Jump</b>	load = 1	$PC \leftarrow in$
3	<b>Increment</b>	inc = 1	$PC \leftarrow PC + 1$
4	<b>Hold</b>	sinon	$PC \leftarrow PC$

### 5.8.3 Schéma simplifié



**Figure 5.9:** Compteur de programme (PC)

### 5.8.4 Le lien avec l'exécution du programme

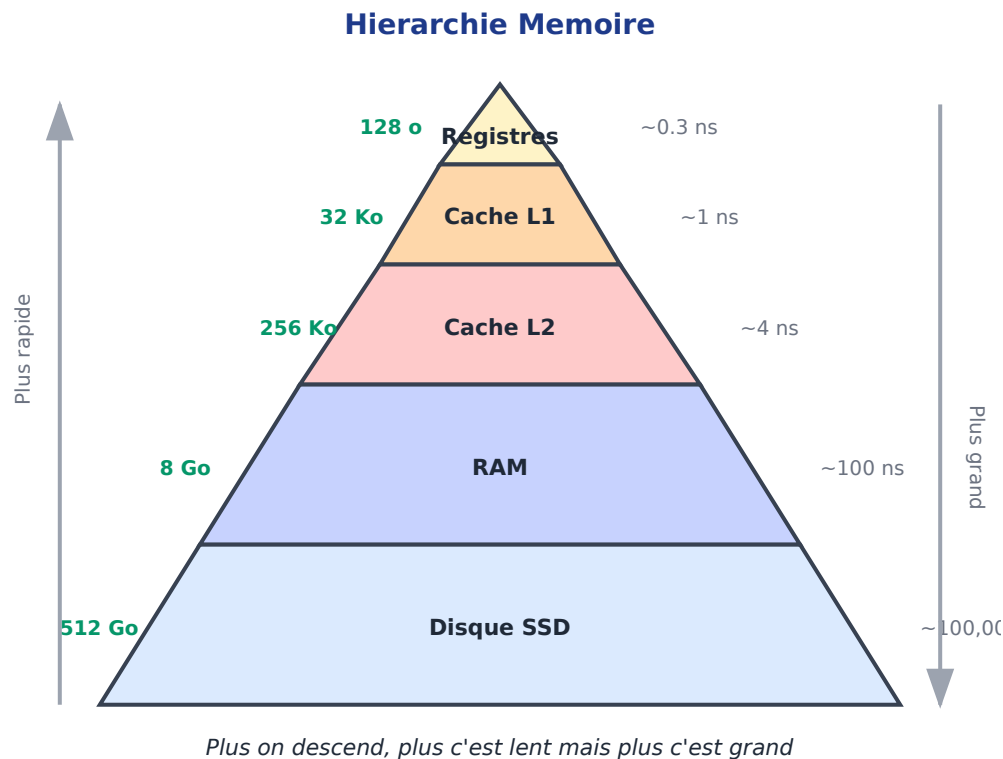
À chaque cycle d'horloge :

1. Le CPU lit l'instruction à l'adresse PC
2. Il décode et exécute l'instruction
3. Il met à jour le PC (incrément ou saut)
4. Le cycle recommence

C'est le cœur battant de l'ordinateur !

## 5.9 Les Différents Types de Mémoire

Dans un vrai ordinateur, il y a plusieurs niveaux de mémoire :



**Figure 5.10:** Pyramide de la hiérarchie mémoire

Plus on monte dans la pyramide :

- Plus c'est rapide
- Plus c'est cher par octet
- Plus la capacité est faible

Dans le nand2c, nous implémentons les registres et la RAM. Les caches et les disques sont des concepts plus avancés.

## 5.10 Exercices Pratiques

### 5.10.1 Exercices sur le Simulateur Web

Lancez le **Simulateur Web** et allez dans **HDL Progression** → **Projet 4 : Séquentiel**.

Exercice	Description	Difficulté
DFF1	Bascule D (fournie comme primitive)	—
BitReg	Registre 1-bit (Mux + DFF)	[*]
Register16	Registre 16-bits (16 BitReg en parallèle)	[*]
PC	Compteur de programme avec reset/load/inc	[**]
RAM8	RAM de 8 mots (DMux + 8 Registres + Mux)	[**]
RAM64	RAM de 64 mots (8 RAM8)	[**]
RegFile	Banc de registres (lecture double, écriture simple)	[***]

### 5.10.2 Ordre de progression recommandé

1. **BitReg** : La brique de base. Un Mux et une DFF.
2. **Register16** : 16 BitReg en parallèle. Vérifiez que tous les bits sont synchronisés.
3. **PC** : Attention à la priorité ! reset > load > inc > hold
4. **RAM8** : Utilisez DMux8Way et Mux8Way16
5. **RAM64** : Composition de 8 RAM8

### 5.10.3 Prérequis

Avant de construire les RAMs, assurez-vous d'avoir terminé les composants multi-bits du Projet 2 : - Mux8Way16 : Sélectionne parmi 8 entrées de 16 bits - DMux8Way : Distribue 1 entrée vers 8 sorties

### 5.10.4 Tests en ligne de commande

```
# Tester le registre 1-bit
cargo run -p hdl_cli -- test hdl_lib/04_seq/BitReg.hdl

# Tester la RAM8
cargo run -p hdl_cli -- test hdl_lib/04_seq/RAM8.hdl

# Tester le PC
```



```
cargo run -p hdl_cli -- test hdl_lib/04_seq/PC.hdl
```

---

## 5.11 Défis Supplémentaires

### 5.11.1 Défi 1 : RAM avec deux ports de lecture

Construisez une RAM qui permet de lire DEUX adresses différentes simultanément (utile pour le CPU qui doit lire deux opérandes).

### 5.11.2 Défi 2 : Compteur avec valeur maximale

Modifiez le PC pour qu'il s'arrête à une valeur maximale au lieu de continuer à compter (overflow protection).

### 5.11.3 Défi 3 : Registre à décalage (Shift Register)

Construisez un registre où les bits se décalent d'une position à chaque cycle. Utilisé pour : - Les communications série - La multiplication/division par 2 - Les générateurs de nombres aléatoires

---

## 5.12 Le Lien avec la Suite

La mémoire que vous venez de construire sera utilisée partout dans l'ordinateur :

---

Composant	Utilisation de la mémoire
<b>Registres R0-R15</b>	16 registres 32-bits pour les calculs
<b>RAM</b>	Stockage du programme et des données
<b>PC</b>	Adresse de l'instruction courante
<b>Pile (Stack)</b>	Zone de RAM pour les appels de fonction
<b>Écran</b>	Zone de RAM mappée aux pixels (MMIO)
<b>Clavier</b>	Registre mappé en mémoire (MMIO)

---

Au Chapitre 4, nous verrons comment le CPU accède à la mémoire et aux périphériques via le **Memory-Mapped I/O** (MMIO).

---

## 5.13 Ce qu'il faut retenir

1. **L'horloge synchronise tout** : Les changements se font sur le front montant
2. **La DFF est l'atome de mémoire** :  $q(t) = d(t-1)$
3. **La rétroaction crée la persistance** : Mux + DFF = mémoire permanente
4. **La RAM est un tableau de registres** : Accès par adresse
5. **Le PC guide l'exécution** : Il pointe vers l'instruction courante
6. **Hierarchie de mémoire** :
  - Registres → Cache → RAM → Disque
  - Rapidité vs Capacité

**Prochaine étape** : Au Chapitre 4, nous définissons l'**Architecture Machine** (ISA). C'est le "contrat" entre le matériel et le logiciel : quelles instructions le CPU comprend-il ? Comment accède-t-il à la mémoire ?

---

**Conseil** : Prenez le temps de bien comprendre la boucle de rétroaction du registre 1-bit. C'est un concept fondamental qui revient constamment en informatique !

---

## 5.14 Auto-évaluation

Testez votre compréhension avant de passer au chapitre suivant.

### 5.14.1 Questions de compréhension

- Q1.** Quelle est la différence fondamentale entre un circuit combinatoire et un circuit séquentiel ?
- Q2.** Pourquoi le signal load est-il nécessaire dans un registre ?
- Q3.** Comment fonctionne l'adressage dans une RAM de 8 mots ?
- Q4.** Le PC (Program Counter) a plusieurs modes : reset, load, inc, hold. Dans quel ordre de priorité fonctionnent-ils ?
- Q5.** Pourquoi la RAM est-elle plus lente que les registres ?

### 5.14.2 Mini-défi pratique

Dessinez le schéma bloc d'un registre 1-bit avec les composants suivants : - 1 MUX 2-vers-1 - 1 DFF

Indice : La sortie du DFF retourne vers une entrée du MUX.

*Les solutions se trouvent dans le document **Seed\_Solutions**.*

### 5.14.3 Checklist de validation

Avant de passer au chapitre 4, assurez-vous de pouvoir :

- ☐ Expliquer pourquoi l'horloge est nécessaire (synchronisation)
- ☐ Décrire le comportement d'une DFF :  $q(t) = d(t-1)$
- ☐ Construire un registre 1-bit avec MUX + DFF
- ☐ Expliquer comment RAM8 utilise DMux et Mux pour l'adressage
- ☐ Décrire les priorités du PC (reset > load > inc > hold)

## 6 Architecture Machine (ISA A32)

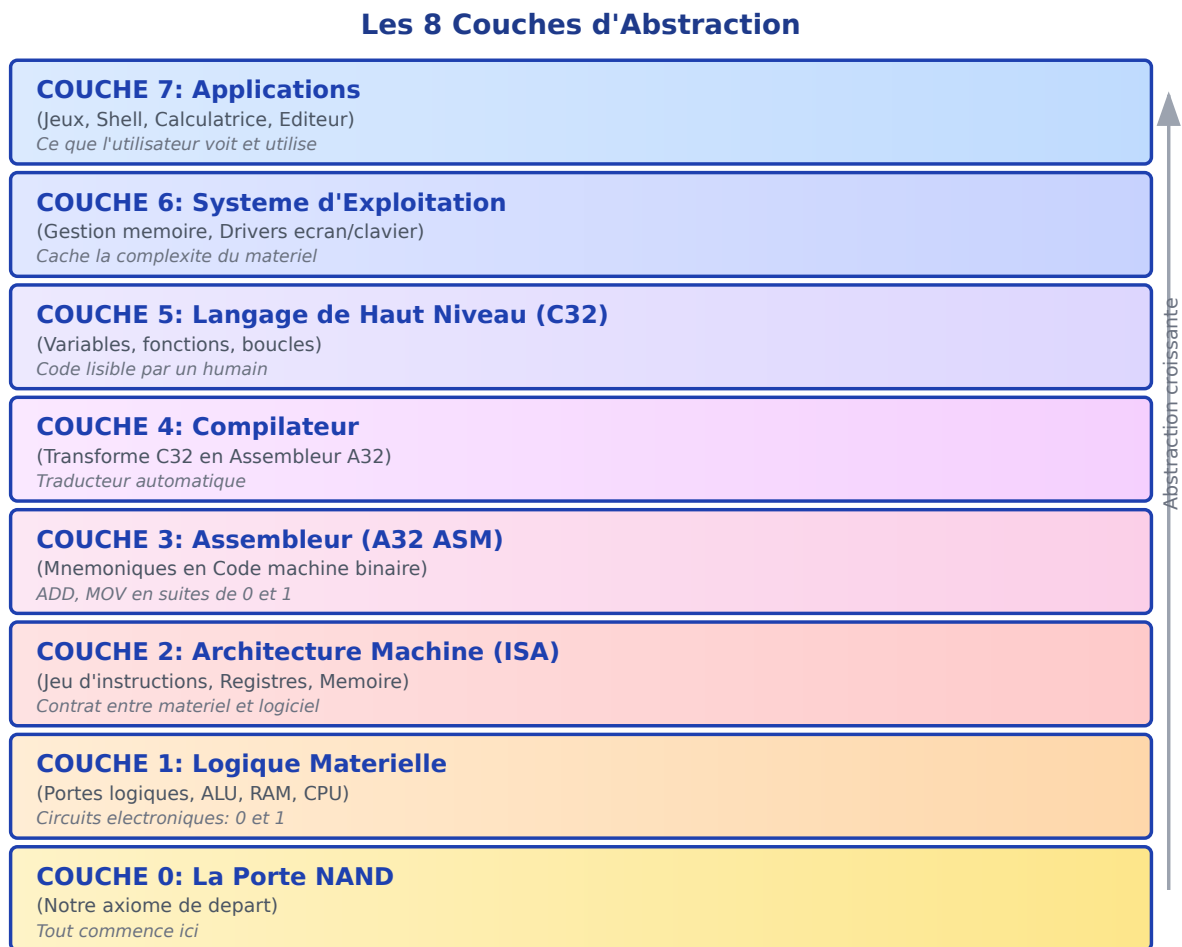
“Le langage est la limite de mon monde.” — Wittgenstein

Nous avons maintenant des portes logiques, des additionneurs, et de la mémoire. Mais comment **commander** tout cela ? C’est le rôle de l’**Architecture de Jeu d’Instructions** (ISA - Instruction Set Architecture).

L’ISA est le **contrat** entre le matériel et le logiciel. C’est la liste de toutes les instructions que le CPU sait exécuter.

---

## 6.1 Où en sommes-nous ?



**Figure 6.1:** Position dans l'architecture

*Nous sommes à la Couche 2 : Architecture Machine (ISA) - Le contrat entre matériel et logiciel*

Ce chapitre marque une transition importante. Nous quittons temporairement le monde du matériel pour définir **l'interface** entre matériel et logiciel. L'ISA que nous définissons ici sera :

- **Implémentée** par le CPU au Chapitre 5
- **Utilisée** par l'assembleur au Chapitre 6
- **Ciblée** par le compilateur au Chapitre 7

## 6.2 Qu'est-ce qu'une Architecture ?

### 6.2.1 Le contrat fondamental

L'architecture d'un processeur définit :

1. **Les registres** : Combien ? Quelle taille ? Quel rôle ?
2. **Les instructions** : Quelles opérations le CPU peut-il faire ?
3. **L'encodage** : Comment les instructions sont-elles représentées en binaire ?
4. **Le modèle mémoire** : Comment le CPU voit-il la mémoire ?

C'est un **contrat** :

- Le matériel **promet** d'exécuter les instructions comme spécifié
- Le logiciel **s'engage** à n'utiliser que les instructions définies

### 6.2.2 nand2c A32 : Une architecture RISC moderne

L'architecture **nand2c A32** est inspirée de ARM, l'architecture qui équipe la plupart des smartphones et le Raspberry Pi. Elle est :

- **RISC** (Reduced Instruction Set Computer) : Instructions simples et rapides
- **32 bits** : Registres et adresses sur 32 bits
- **Load/Store** : Le CPU ne calcule jamais directement en mémoire

---

## 6.3 Pourquoi RISC ? L'architecture Load/Store

### 6.3.1 CISC vs RISC

CISC (x86, Intel)	RISC (ARM, nand2c)
Instructions complexes	Instructions simples
ADD [mem], reg possible	Calcul uniquement entre registres
Vitesse variable par instruction	1 instruction $\approx$ 1 cycle
Plus facile à programmer directement	Plus facile à implémenter en matériel

### 6.3.2 La règle d'or Load/Store

En architecture RISC, le CPU ne peut **jamais** calculer directement sur la mémoire. Toute opération suit le schéma :

1. **LOAD** : Charger les données de la mémoire vers les registres
2. **COMPUTE** : Effectuer le calcul dans les registres
3. **STORE** : Stocker le résultat de retour en mémoire

**Exemple** : Incrémenter une variable en mémoire

```
LDR R0, [R1]    ; 1. Charger la valeur depuis l'adresse R1
ADD R0, R0, #1   ; 2. Ajouter 1
STR R0, [R1]    ; 3. Stocker le résultat
```

En x86 (CISC), on pourrait écrire `ADD [mem], 1` en une seule instruction. Mais le CPU RISC est plus simple à construire et peut aller plus vite.

---

## 6.4 Le Cycle de Vie d'une Instruction

Chaque instruction traverse trois phases :



**Figure 6.2:** Cycle Fetch-Decode-Execute

### 1. **Fetch** (Récupération)

- Le CPU lit l'instruction à l'adresse contenue dans PC
- PC est incrémenté pour pointer vers l'instruction suivante

### 2. **Decode** (Décodage)

- Les 32 bits de l'instruction sont analysés
- Le CPU identifie : quel opération ? quels registres ? quelle valeur immédiate ?

### 3. **Execute** (Exécution)

- L'ALU effectue le calcul
  - Le résultat est stocké dans le registre de destination
  - Si c'est un branchement, PC peut être modifié
-

## 6.5 Les Registres : Le Plan de Travail

Le CPU dispose de **16 registres** de 32 bits, nommés R0 à R15.

### 6.5.1 Vue d'ensemble



**Figure 6.3:** Banc de registres

### 6.5.2 Rôles des registres

Registre	Alias	Rôle conventionnel
<b>R0-R3</b>	—	Arguments des fonctions et valeurs de retour
<b>R4-R11</b>	—	Variables locales (préservées par les fonctions)
<b>R12</b>	IP	Registre temporaire (Intra-Procedure call)
<b>R13</b>	<b>SP</b>	Stack Pointer — Pointe vers le sommet de la pile
<b>R14</b>	<b>LR</b>	Link Register — Adresse de retour après BL
<b>R15</b>	<b>PC</b>	Program Counter — Adresse de l'instruction courante

### 6.5.3 Le cas spécial de R15 (PC)

Le PC est accessible comme n'importe quel registre. Si vous écrivez dedans, vous forcez un saut !



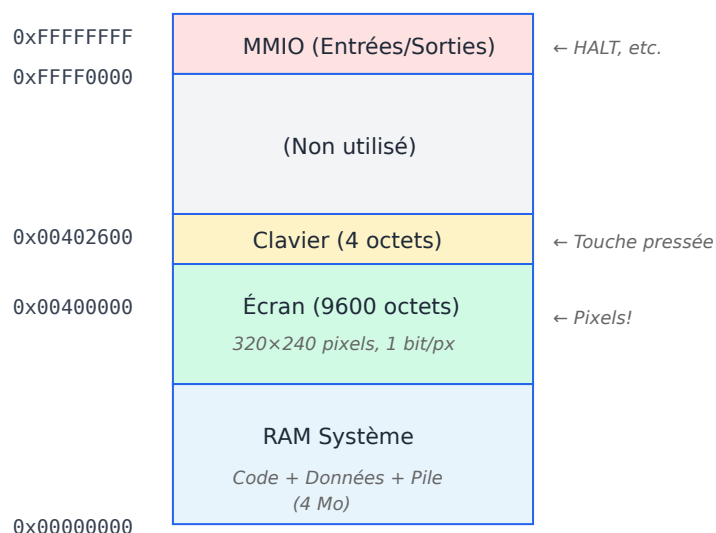
```
MOV PC, R14    ; Équivalent à "return" : saute à l'adresse dans LR
ADD PC, PC, #8 ; Saute de 8 octets plus loin
```

C'est puissant mais dangereux — une erreur de calcul et le CPU saute n'importe où !

## 6.6 La Carte Mémoire (Memory Map)

La mémoire est un espace linéaire de 4 Go ( $2^{32}$  octets), mais toutes les adresses ne sont pas utilisables.

### 6.6.1 Organisation de la mémoire nand2c



**Figure 6.4:** Carte mémoire nand2c

### 6.6.2 Le Memory-Mapped I/O (MMIO)

En nand2c (comme en ARM), les périphériques sont accessibles **comme de la mémoire**. Il n'y a pas d'instructions spéciales IN/OUT.

**L'écran :**

- Adresse : 0x00400000 à 0x00402580
- Format : 1 bit par pixel, 40 octets par ligne
- Écrire un 1 à un bit = pixel blanc

**Le clavier :**

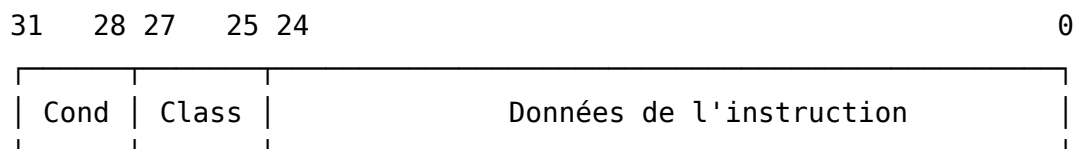
- Adresse : 0x00402600
- Lire cette adresse donne le code ASCII de la touche pressée (ou 0)

**Exemple** : Allumer le premier pixel

```
LDR R0, =0x00400000 ; Adresse de l'écran
MOV R1, #0x80       ; Bit 7 = premier pixel de la ligne
STRB R1, [R0]       ; Écrire un octet
```

## 6.7 Le Format des Instructions

Chaque instruction est encodée sur **32 bits**. La structure générale :



### 6.7.1 Les bits de condition (31-28)

**Fonctionnalité unique de ARM/nand2c** : Toute instruction peut être conditionnelle !

Au lieu de :

```
CMP R0, #0
B.NE skip
MOV R1, #1
skip:
```

On peut écrire :

```
CMP R0, #0
MOV.EQ R1, #1 ; Exécuté SEULEMENT si Z=1 (égal)
```

Code	Suffixe	Condition	Signification
0000	EQ	Z = 1	Égal (Equal)
0001	NE	Z = 0	Différent (Not Equal)

Code	Suffixe	Condition	Signification
0010	CS/HS	$C = 1$	Retenue (Carry Set)
0011	CC/LO	$C = 0$	Pas de retenue (Carry Clear)
1010	GE	$N = V$	Plus grand ou égal (signé)
1011	LT	$N \neq V$	Plus petit (signé)
1100	GT	$Z=0$ et $N=V$	Plus grand (signé)
1101	LE	$Z=1$ ou $N \neq V$	Plus petit ou égal (signé)
1110	AL	(toujours)	Toujours exécuter (défaut)

### 6.7.2 Les classes d'instructions (27-25)

Bits 27-25	Classe	Description
000	Data Processing (reg)	Opérations ALU avec registre
001	Data Processing (imm)	Opérations ALU avec immédiat
010	Load/Store	Accès mémoire (LDR, STR)
011	Branch	Branchements (B, BL)
100	Block Transfer	Push/Pop multiple (LDM, STM)
111	System	Instructions système (SVC, HALT)

## 6.8 Les Instructions en Détail

### 6.8.1 A. Opérations Arithmétiques et Logiques

**Format général :** 0P{cond}{S} Rd, Rn, Operand2

Instruction	Opération	Exemple
ADD	Addition	ADD R1, R2, R3 $\rightarrow R1 = R2 + R3$
SUB	Soustraction	SUB R1, R2, #5 $\rightarrow R1 = R2 - 5$
AND	ET logique	AND R1, R2, R3 $\rightarrow R1 = R2 \& R3$
ORR	OU logique	ORR R1, R2, R3 $\rightarrow R1 = R2   R3$

Instruction	Opération	Exemple
EOR	XOR	EOR R1, R2, R3 → $R1 = R2 \oplus R3$
MOV	Copie	MOV R1, R2 → $R1 = R2$
MVN	Copie inversée	MVN R1, R2 → $R1 = \sim R2$
CMP	Comparaison	CMP R1, R2 → met à jour les flags
TST	Test bits	TST R1, R2 → AND sans stocker

**Le suffixe S** : Ajouter S met à jour les drapeaux NZCV.

```
ADDS R1, R2, R3 ; Met à jour les flags
ADD R1, R2, R3 ; Ne touche pas aux flags
```

### 6.8.2 B. Accès Mémoire (Load/Store)

**Format général** : LDR/STR{B} Rd, [Rn, #offset]

Instruction	Action	Exemple
LDR	Charger 32 bits	LDR R0, [R1] → $R0 = \text{MEM}[R1]$
STR	Stocker 32 bits	STR R0, [R1] → $\text{MEM}[R1] = R0$
LDRB	Charger 8 bits	LDRB R0, [R1] → $R0 = \text{MEM}[R1]$ (1 octet)
STRB	Stocker 8 bits	STRB R0, [R1] → $\text{MEM}[R1] = R0$ (1 octet)

**Modes d'adressage** :

```
LDR R0, [R1] ; Simple : adresse = R1
LDR R0, [R1, #4] ; Offset : adresse = R1 + 4
LDR R0, [R1, R2] ; Registre : adresse = R1 + R2
```

### 6.8.3 C. Branchements

**Format** : B{cond} label ou BL{cond} label

Instruction	Action
B label	Saut inconditionnel
BL label	Branch with Link (appel de fonction)

Instruction	Action
B.EQ label	Saut si égal (Z=1)
B.NE label	Saut si différent (Z=0)
B.LT label	Saut si plus petit (signé)
B.GT label	Saut si plus grand (signé)

### Le mystère de BL :

```
main:
    BL ma_fonction    ; 1. Sauvegarde PC+4 dans LR
                     ; 2. Saute à ma_fonction
    ; ... (on revient ici après le retour)

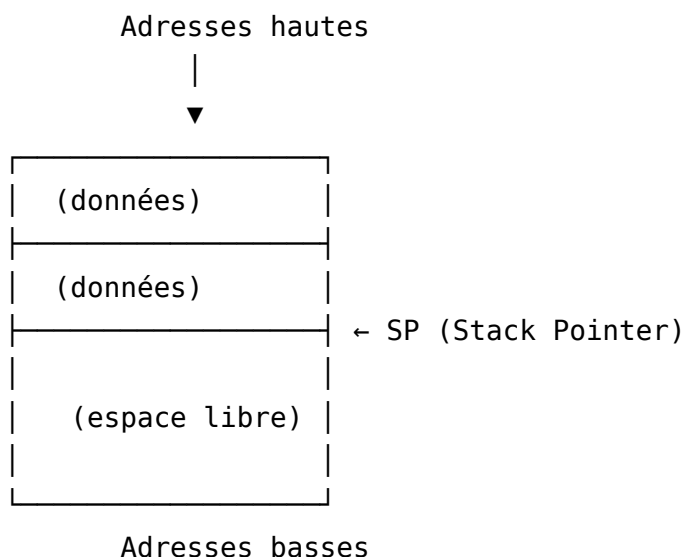
ma_fonction:
    ; ... faire quelque chose ...
    MOV PC, LR        ; Retour : saute à l'adresse dans LR
```

## 6.9 La Pile (Stack)

La pile est une zone de mémoire utilisée pour : - Sauvegarder les registres - Stocker les variables locales - Passer des arguments aux fonctions

### 6.9.1 Fonctionnement

La pile **grandit vers le bas** (des adresses hautes vers les basses) :



### 6.9.2 Push et Pop (manuel)

nand2c n'a pas d'instructions PUSH/POP natives. On les simule :

```
; PUSH R0 (empiler R0)
SUB SP, SP, #4      ; Faire de la place (pile descend)
STR R0, [SP]        ; Stocker R0 au sommet

; POP R0 (dépiler dans R0)
LDR R0, [SP]        ; Lire depuis le sommet
ADD SP, SP, #4      ; Libérer l'espace
```

## 6.10 Exemples de Programmes

### 6.10.1 Exemple 1 : Somme de 1 à N

```
; Calcule 1 + 2 + ... + 10
.text
.global _start

_start:
    MOV R0, #0      ; sum = 0
    MOV R1, #1      ; i = 1

loop:
    CMP R1, #10
    B.GT done       ; si i > 10, sortir
    ADD R0, R0, R1   ; sum += i
    ADD R1, R1, #1   ; i++
    B loop

done:
    ; R0 contient 55
    HALT
```

### 6.10.2 Exemple 2 : Maximum de deux nombres (avec prédication)

```
; R2 = max(R0, R1) sans branchement
CMP R0, R1
MOV.GE R2, R0      ; Si R0 >= R1, R2 = R0
MOV.LT R2, R1      ; Si R0 < R1, R2 = R1
```

### 6.10.3 Exemple 3 : Dessiner un pixel

```
; Allumer le pixel (10, 20)
; Adresse = 0x00400000 + (y * 40) + (x / 8)
; Bit = 7 - (x % 8)

LDR R0, =0x00400000 ; Base de l'écran
MOV R1, #20         ; y = 20
MOV R2, #40         ; octets par ligne
MUL R1, R1, R2       ; offset_y = y * 40
ADD R0, R0, R1       ; adresse_ligne

MOV R1, #10         ; x = 10
MOV R2, R1, LSR #3   ; x / 8
ADD R0, R0, R2       ; adresse finale

AND R1, R1, #7       ; x % 8
RSB R1, R1, #7       ; 7 - (x % 8)
MOV R2, #1
LSL R2, R2, R1       ; masque = 1 << bit_pos

LDRB R3, [R0]        ; Lire l'octet actuel
ORR R3, R3, R2        ; Allumer le bit
STRB R3, [R0]        ; Écrire l'octet
```

## 6.11 Gestion des Erreurs (Traps)

Si le CPU rencontre une situation invalide, il déclenche une **trap** :

Trap	Cause
ILLEGAL	Instruction invalide (opcode inconnu)
MEM_FAULT	Accès à une adresse non mappée
MISALIGNED	Accès 32-bits à une adresse non alignée (ex: 0x3)
DIV_ZERO	Division par zéro

## 6.12 Exercices Pratiques

### 6.12.1 Exercices sur le Simulateur Web

Lancez le **Simulateur Web** et allez dans **A32 Assembly**.

Exercice	Description	Difficulté
Hello World	Afficher du texte	[*]
Addition	Additionner deux registres	[*]
Soustraction	Soustraire avec le drapeau	[*]
Logique	Opérations AND, OR, XOR	[*]
Conditions	Utiliser les branches conditionnelles	[**]
Boucles	Implémenter une boucle while	[**]
Multiplication	Multiplier par additions successives	[**]
Fibonacci	Calculer la suite de Fibonacci	[**]
Tableaux	Parcourir un tableau en mémoire	[**]
Maximum Tableau	Trouver le max dans un tableau	[***]
Fonctions	Appeler des fonctions avec BL	[***]
Pixel	Allumer un pixel à l'écran	[**]
Ligne	Dessiner une ligne	[***]
Rectangle	Dessiner un rectangle	[***]
Lire un Caractère	Lire le clavier	[**]

### 6.12.2 Tests en ligne de commande

```
# Assembler un fichier
cargo run -p a32_cli -- assemble mon_prog.s -o mon_prog.bin

# Exécuter un binaire
cargo run -p a32_runner -- mon_prog.bin
```

## 6.13 Ce qu'il faut retenir

1. **L'ISA est un contrat** : Entre le matériel et le logiciel



2. **RISC = Simple** : Load, Compute, Store — jamais de calcul direct en mémoire
3. **16 registres** : R0-R12 généraux, R13=SP, R14=LR, R15=PC
4. **Tout est conditionnel** : ADD.EQ, MOV.GT évitent les branchements
5. **Memory-Mapped I/O** : L'écran et le clavier sont des adresses mémoire
6. **Le cycle Fetch-Decode-Execute** : Le cœur battant du CPU

**Prochaine étape** : Au Chapitre 5, nous construirons le CPU qui **implémente** cette architecture. Vous verrez comment les circuits du Chapitre 1-3 sont combinés pour exécuter ces instructions.

---

**Conseil** : Passez du temps sur le simulateur web à écrire des programmes en assembleur. Comprendre l'assembleur vous aidera énormément à comprendre le compilateur plus tard !

---

## 6.14 Auto-évaluation

Testez votre compréhension avant de passer au chapitre suivant.

### 6.14.1 Questions de compréhension

- Q1.** Qu'est-ce qu'une architecture RISC et pourquoi A32 en est une ?
- Q2.** Pourquoi y a-t-il 16 registres (R0-R15) et pas 8 ou 32 ?
- Q3.** Que font les registres spéciaux R13, R14, R15 ?
- Q4.** Comment fonctionne l'exécution conditionnelle (ex: ADD.EQ) ?
- Q5.** Qu'est-ce que le Memory-Mapped I/O (MMIO) ?

### 6.14.2 Mini-défi pratique

Écrivez un programme assembleur qui : 1. Met 10 dans R0 2. Met 3 dans R1 3. Calcule R0 - R1 et stocke dans R2 4. Si le résultat est positif, met 1 dans R3, sinon 0

*Les solutions se trouvent dans le document **Seed\_Solutions**.*

### 6.14.3 Checklist de validation

Avant de passer au chapitre 5, assurez-vous de pouvoir :

- ☐ Expliquer la différence entre RISC et CISC
- ☐ Décrire le rôle de chaque registre spécial (SP, LR, PC)
- ☐ Écrire un programme simple en assembleur A32
- ☐ Utiliser les conditions (EQ, NE, GT, LT, etc.)
- ☐ Expliquer le cycle Fetch-Decode-Execute

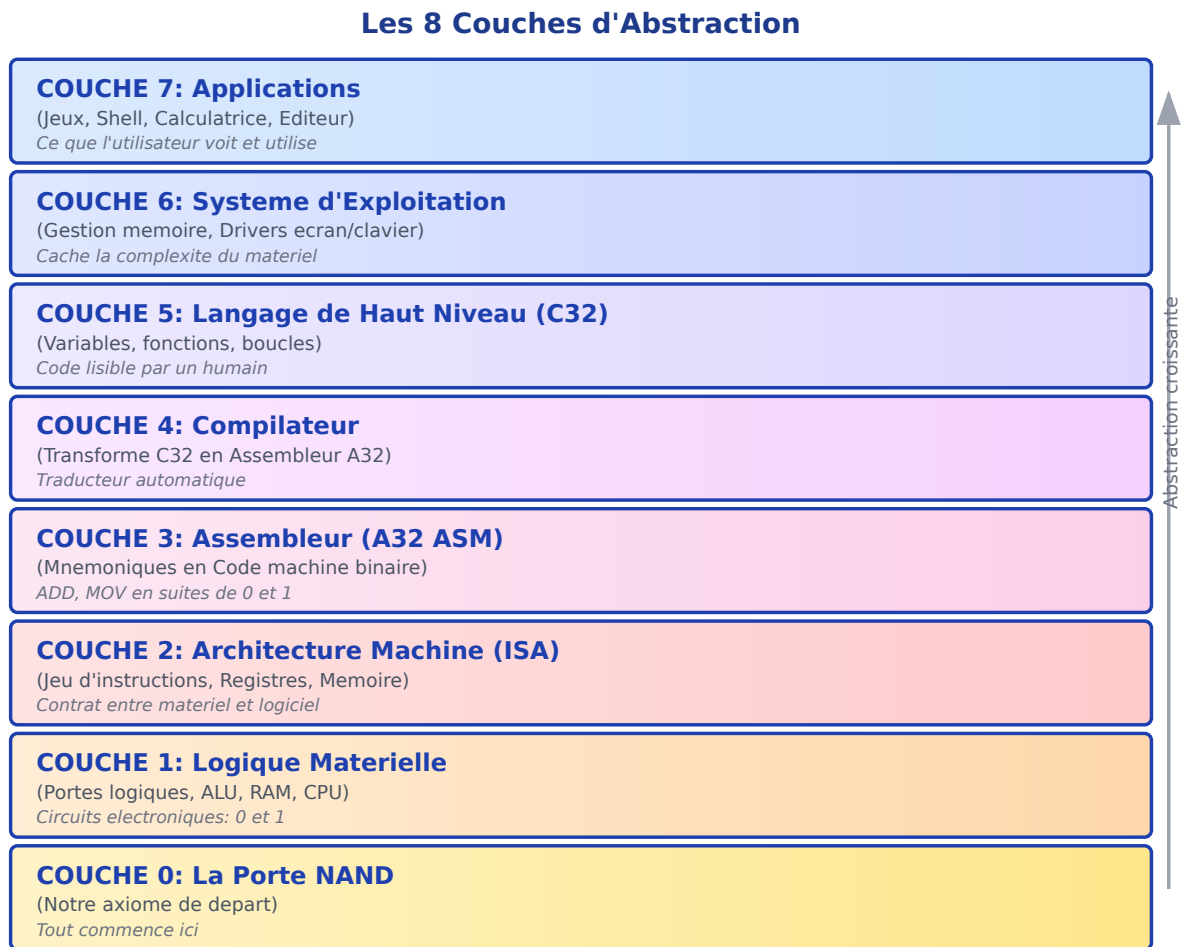
## 7 Le Processeur (CPU)

“Si vous ne pouvez pas le construire, vous ne le comprenez pas.” — Richard Feynman

C’est le grand moment. Nous allons assembler toutes les pièces du puzzle — portes logiques, ALU, registres, mémoire — pour construire le **cœur de l’ordinateur** : le CPU A32.

---

## 7.1 Où en sommes-nous ?



**Figure 7.1:** Position dans l'architecture

Nous sommes à la Couche 1 : CPU - L'Aboutissement (ALU + RAM + Registres)

Ce chapitre est le **point culminant** de tout le travail matériel. Après ce chapitre, vous aurez construit un ordinateur complet capable d'exécuter du vrai code !

## 7.2 Deux Implémentations du CPU

Le projet nand2c propose **deux implémentations** du CPU A32, chacune avec un objectif pédagogique différent :

### 7.2.1 CPU Mono-cycle (Simulateur Rust)

Le **simulateur Rust** (a32\_core) implémente un CPU **mono-cycle** :

### CPU MONO-CYCLE



**Figure 7.2:** CPU Mono-cycle

*Chaque instruction traverse TOUTES les étapes en UN cycle*

**Utilisé par :**

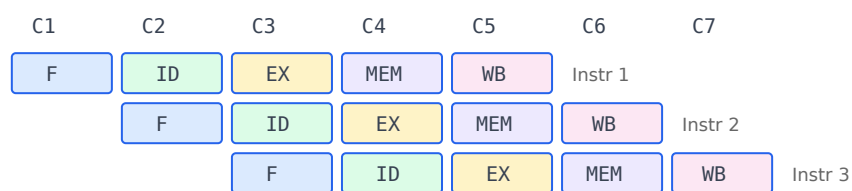
- Le **CPU Visualizer** (interface web)
- Le **runner** (a32\_runner)
- L'**IDE web** (exécution des programmes)
- Les **tests** C32 et A32

**Avantages :** Simple à comprendre, facile à déboguer, comportement prévisible.

### 7.2.2 CPU Pipeline (HDL)

Le **CPU en HDL** (hdl\_lib/05\_cpu/CPU\_Pipeline.hdl) implémente un vrai **pipeline 5 étages** :

#### CPU PIPELINE 5 ÉTAGES



Jusqu'à 5 instructions en vol simultanément!

**Figure 7.3:** CPU Pipeline 5 étages

**Composants HDL :**

Fichier	Rôle
IF_ID_Reg.hdl	Registre pipeline IF→ID
ID_EX_Reg.hdl	Registre pipeline ID→EX
EX_MEM_Reg.hdl	Registre pipeline EX→MEM
MEM_WB_Reg.hdl	Registre pipeline MEM→WB
HazardDetect.hdl	Détection des hazards (stall)

Fichier	Rôle
ForwardUnit.hdl	Bypass/forwarding des données
CPU_Pipeline.hdl	CPU complet assemblé

### Utilisé par :

- Les **exercices HDL** (apprentissage hardware)
- Le **simulateur HDL** (hdl\_cli)

**Avantages :** Réaliste, montre les vrais défis du design CPU (hazards, forwarding, stalls).

### 7.2.3 Pourquoi deux implémentations ?

Aspect	Mono-cycle (Rust)	Pipeline (HDL)
<b>Objectif</b>	Exécuter des programmes	Apprendre le hardware
<b>Complexité</b>	Simple	Réaliste
<b>Performance</b>	1 instr/cycle	Jusqu'à 1 instr/cycle (avec hazards)
<b>Hazards</b>	Aucun	Gérés (stall + forward)
<b>Utilisation</b>	IDE, tests, visualizer	Exercices HDL

**Note :** Le CPU Visualizer affiche les étapes (Fetch, Decode, Execute, Memory, Writeback) de manière **pédagogique**, mais l'exécution sous-jacente est mono-cycle. Pour voir un vrai pipeline avec hazards et forwarding, utilisez le simulateur HDL avec CPU\_Pipeline.hdl.

## 7.3 Qu'est-ce qu'un CPU ?

### 7.3.1 Le chef d'orchestre

Le CPU (Central Processing Unit) est le composant qui :

1. **Lit** les instructions depuis la mémoire
2. **Décode** ces instructions pour comprendre quoi faire

3. **Exécute** les opérations (calculs, accès mémoire, branchements)
4. **Répète** à l'infini (jusqu'à HALT)

C'est une machine à états qui exécute une instruction après l'autre, inlassablement.

### 7.3.2 Ce que nous avons construit jusqu'ici

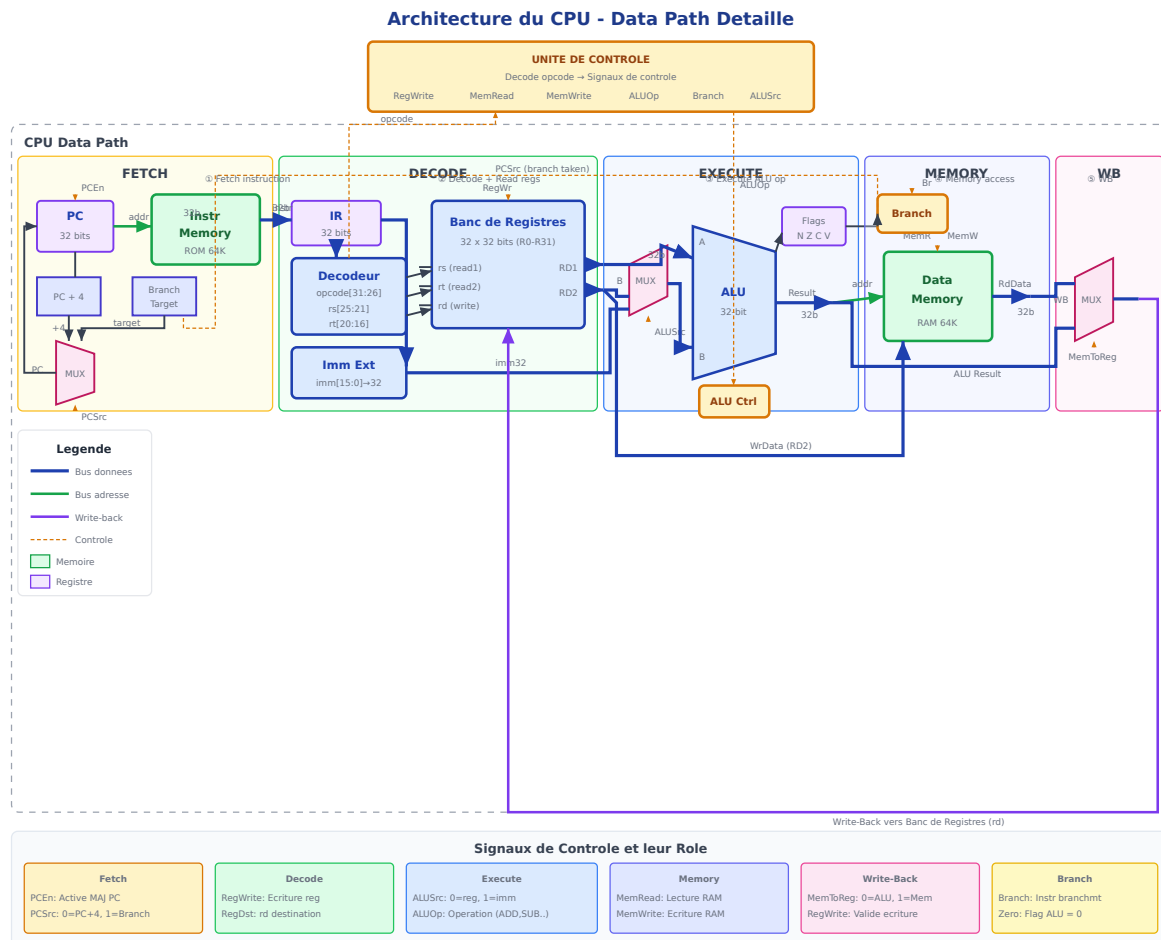
Chapitre	Composant	Rôle dans le CPU
1	Portes logiques	Briques de base de tout circuit
2	ALU	Effectue les calculs (ADD, SUB, AND...)
3	Registres	Stockent les données du CPU (R0-R15)
3	PC	Pointe vers l'instruction courante
3	RAM	Stocke le programme et les données
4	ISA	Définit les instructions à supporter

### 7.3.3 Ce qu'il reste à construire

- **Décodeur** : Analyse les bits de l'instruction
- **Unité de contrôle** : Décide quoi activer
- **Multiplexeurs de données** : Routent les données entre composants
- **Le CPU lui-même** : L'assemblage final

## 7.4 Architecture du CPU (Data Path)

Voici le schéma complet du CPU. Chaque flèche est un fil (ou un bus de 32 fils). Chaque boîte est un composant que vous avez construit ou que vous allez construire.



**Figure 7.4:** Architecture du CPU (Data Path)

### 7.4.1 Les flux de données

1. **Fetch** : PC → Mémoire Instructions → Instruction (32 bits)
2. **Decode** : Instruction → Décodeur → (Rd, Rn, Rm, Imm, opcode)
3. **Register Read** : Rn, Rm → Banc de Registres → Valeurs
4. **Execute** : Valeurs → ALU → Résultat
5. **Memory** : Résultat → Mémoire Données (si LDR/STR)
6. **Writeback** : Résultat → Registre Rd

## 7.5 Les Composants du CPU

### 7.5.1 1. Le Compteur de Programme (PC)

Vous l'avez déjà construit au Chapitre 3 ! Le PC contient l'adresse de l'instruction courante.

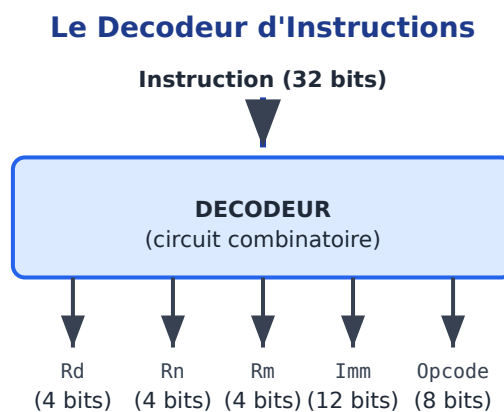


**Modes de fonctionnement :**

- `inc = 1` :  $PC \leftarrow PC + 4$  (instruction suivante)
- `load = 1` :  $PC \leftarrow$  adresse de branchement
- `reset = 1` :  $PC \leftarrow 0$  (redémarrage)

**7.5.2 2. Le Décodeur (Decoder)**

Le décodeur est un circuit **purement combinatoire** qui “découpe” les 32 bits de l’instruction.



**Figure 7.5:** Le décodeur d’instructions

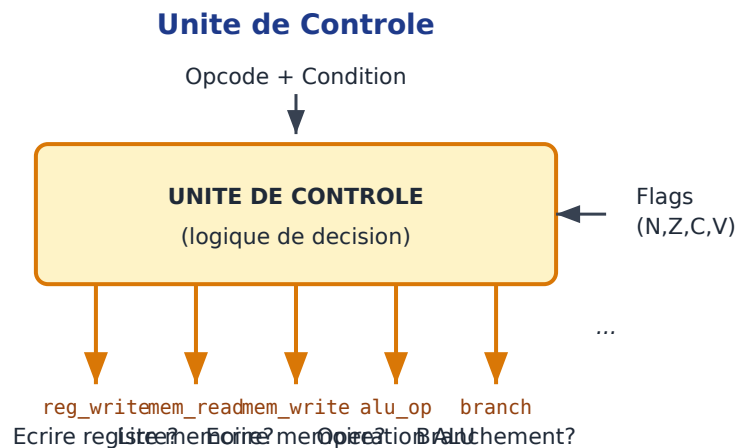
**Sorties du décodeur :**

Signal	Bits	Description
cond	31-28	Code de condition (EQ, NE, LT...)
class	27-25	Classe d’instruction (ALU, MEM, BRANCH)
op	24-21	Opération ALU (ADD, SUB, AND...)
S	20	Mettre à jour les drapeaux ?
Rn	19-16	Registre source 1
Rd	15-12	Registre destination
Rm	3-0	Registre source 2
imm12	11-0	Valeur immédiate (12 bits)
imm24	23-0	Offset de branchement (24 bits)

Le décodeur ne fait que du **câblage** — il ne calcule rien, il ne fait que router les bits vers les bonnes sorties.

### 7.5.3 3. L'Unité de Contrôle (Control)

L'unité de contrôle est le **chef d'orchestre**. Elle regarde la classe et l'opcode, et décide quels signaux activer.



**Figure 7.6:** Unité de contrôle

**Exemples de signaux de contrôle :**

Instruction	reg_write	mem_read	mem_write	alu_src	branch
ADD	1	0	0	0 (reg)	0
ADD #imm	1	0	0	1 (imm)	0
LDR	1	1	0	1 (imm)	0
STR	0	0	1	1 (imm)	0
B	0	0	0	X	1
CMP	0	0	0	0	0

### 7.5.4 4. Le Vérificateur de Condition (CondCheck)

Ce petit circuit vérifie si la condition est satisfaite.

**Entrées :**

- cond : Le code de condition (4 bits, ex: 0000 = EQ)
- flags : Les drapeaux NZCV

**Sortie :**

- ok : 1 si la condition est vraie, 0 sinon

cond = 0000 (EQ) et Z = 1 → ok = 1  
 cond = 0000 (EQ) et Z = 0 → ok = 0  
 cond = 1110 (AL) → ok = 1 (toujours)

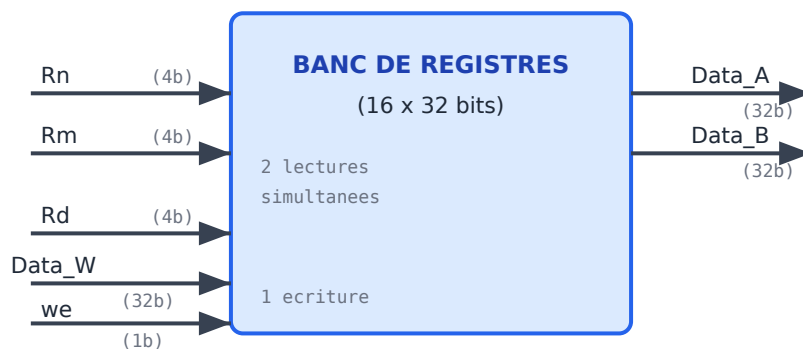
### Pourquoi est-ce important ?

Si ok = 0, l'instruction est "annulée" — on n'écrit pas dans le registre, on ne fait pas le branchement. C'est la **prédication** en action !

### 7.5.5 5. Le Banc de Registres (RegFile)

Vous l'avez construit au Chapitre 3 (RAM8, RAM16...). Le banc de registres est une RAM spéciale avec :

- **2 ports de lecture** : Lire Rn ET Rm simultanément
- **1 port d'écriture** : Écrire dans Rd



**Figure 7.7:** Interface du banc de registres

### 7.5.6 6. Les Multiplexeurs

Les multiplexeurs routent les données entre les composants :

Mux	Choix	Signification
<b>ALU_src</b>	0: Rm, 1: Imm	Deuxième opérande de l'ALU
<b>Writeback</b>	0: ALU, 1: MEM	Source de la valeur à écrire
<b>PC_src</b>	0: PC+4, 1: Branch	Prochaine valeur du PC

## 7.6 Du Format d'Instruction au Hardware

C'est une question fondamentale : **comment chaque bit de l'instruction devient-il une action dans le hardware ?**

### 7.6.1 Rappel : Format d'une Instruction A32

31 28 27 25 24 21 20 19 16 15 12 11 0

cond	class	op	S	Rn	Rd	operand2
------	-------	----	---	----	----	----------

### 7.6.2 Mapping ISA → Hardware

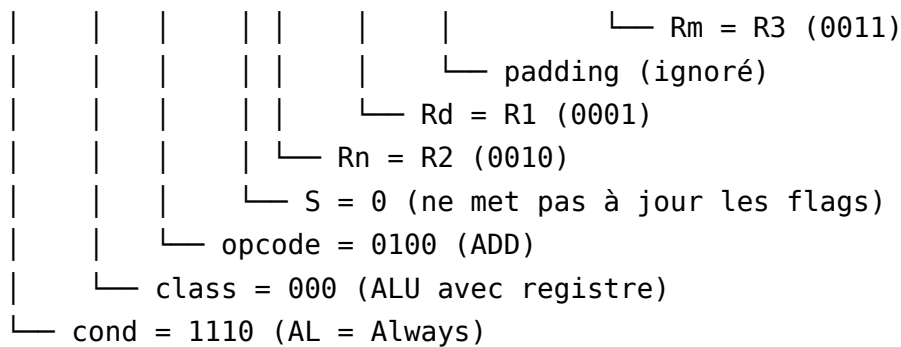
Voici comment chaque champ de l'instruction contrôle le hardware :

Bits	Champ	Hardware	Fonction
[31:28]	cond	<b>Cond Check</b>	Compare avec NZCV, génère cond_ok
[27:25]	class	<b>Decoder</b>	Distingue ALU/Mémoire/Branch/etc.
[24:21]	op	<b>Control Unit</b>	Génère ALU_op, reg_write, mem_write
[20]	S	<b>Flag Register</b>	Active la mise à jour des flags
[19:16]	Rn	<b>RegFile port A</b>	Adresse du registre source 1
[15:12]	Rd	<b>RegFile port W</b>	Adresse du registre destination
[11:0]	operand2	<b>Imm Extender</b> ou <b>RegFile port B</b>	Deuxième opérande

### 7.6.3 Exemple Détaillé : ADD R1, R2, R3

L'instruction ADD R1, R2, R3 en binaire :

1110 000 0100 0 0010 0001 00000000 0011  
 | | | | | | | |

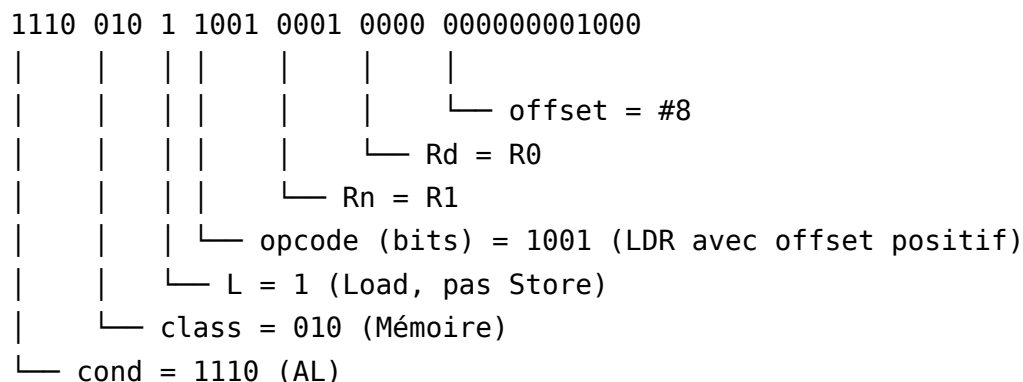


### Parcours dans le hardware :

1. **Cond Check** : cond = 1110 (AL) → cond\_ok = 1 (toujours vrai)
2. **Decoder** : class = 000 → Instruction ALU avec registre
  - reg\_write = 1 (on écrit dans un registre)
  - mem\_read = 0, mem\_write = 0 (pas d'accès mémoire)
  - ALU\_src = 0 (opérande 2 = registre, pas immédiat)
3. **Control Unit** : op = 0100 → ALU\_op = ADD
4. **RegFile** :
  - Port A lit Rn = R2 → Data\_A = valeur de R2
  - Port B lit Rm = R3 → Data\_B = valeur de R3
5. **ALU** : Calcule Data\_A + Data\_B
6. **Writeback** : Écrit le résultat dans Rd = R1

### 7.6.4 Exemple Détaillé : LDR R0, [R1, #8]

L'instruction LDR R0, [R1, #8] :



### Parcours :

1. **Decoder** : class = 010 → Instruction mémoire

- mem\_read = 1 (on lit la mémoire)
- ALU\_src = 1 (opérande 2 = immédiat)
- ALU\_op = ADD (pour calculer l'adresse)

2. **RegFile** : Lit Rn = R1  $\rightarrow$  adresse de base

### 3. Imm Extender : Extrait offset = 8

4. **ALU** : Calcule  $R1 + 8 \rightarrow$  adresse effective

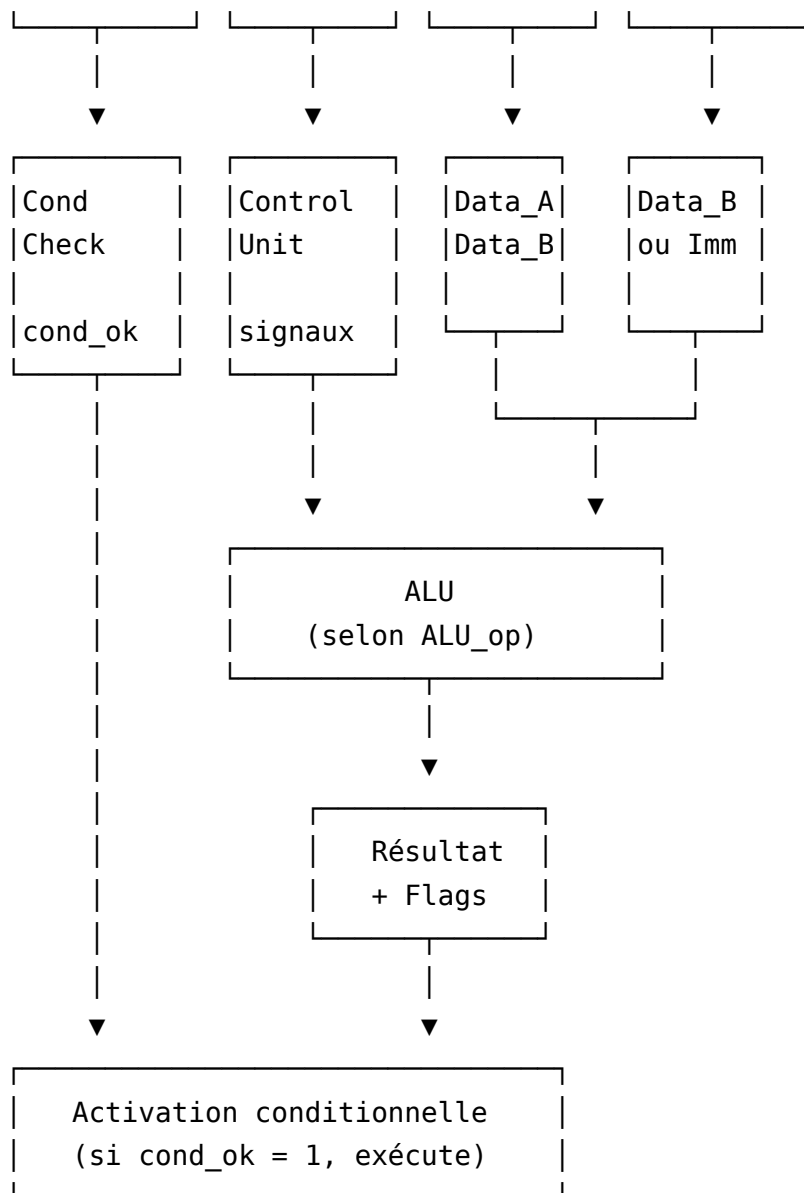
5. **Mémoire** : Lit MEM[adresse]  $\rightarrow$  valeur

6. **Writeback** : Rd = R0 reçoit la valeur lue

### 7.6.5 Exemple Détaillé : B.EQ label

L'instruction `B.EQ label` (avec offset de 10 instructions) :

```
0000 101 0 0000000000000000000000001010
|      |  |  |
|      |  |  └─ offset = 10 (en nombre d'instructions)
|      |  └─ L = 0 (Branch, pas Branch-Link)
|      └─ class = 101 (Branch)
└─ cond = 0000 (EQ = Equal, Z=1)
```



## 7.7 Le Cycle d'Exécution en Détail

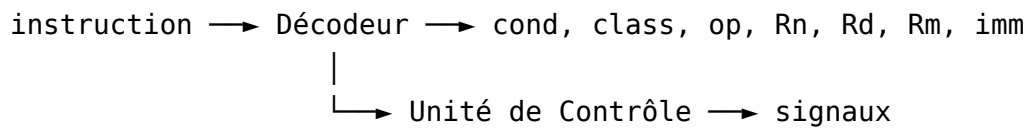
Notre CPU est **single-cycle** : chaque instruction s'exécute en un seul cycle d'horloge.

### 7.7.1 Phase 1 : Fetch (Récupération)

PC → Mémoire Instructions → instruction (32 bits)

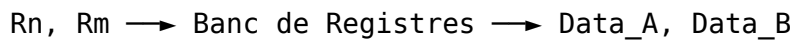
Le PC envoie son adresse à la mémoire d'instructions. La mémoire renvoie les 32 bits de l'instruction.

### 7.7.2 Phase 2 : Decode (Décodage)



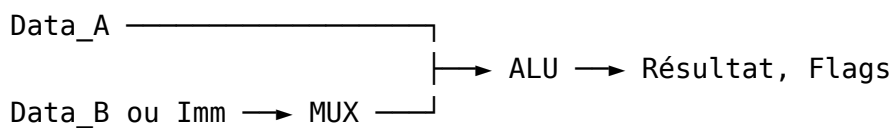
Le décodeur découpe l'instruction. L'unité de contrôle décide quoi activer.

### 7.7.3 Phase 3 : Register Read (Lecture des registres)



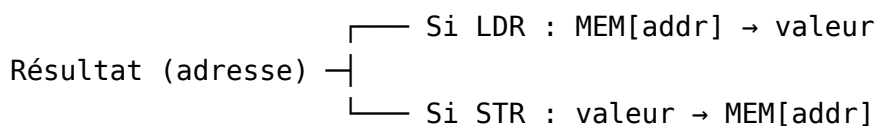
Les valeurs des registres sources sont lues.

### 7.7.4 Phase 4 : Execute (Exécution)



L'ALU effectue l'opération. Les drapeaux sont mis à jour (si S=1).

### 7.7.5 Phase 5 : Memory (Accès mémoire)



Pour les instructions LDR/STR, on accède à la mémoire de données.

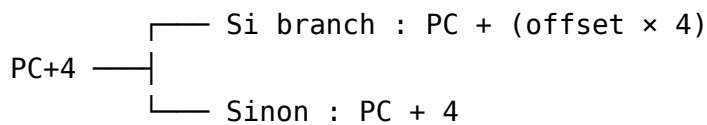
### 7.7.6 Phase 6 : Writeback (Écriture)



Si reg\_write = 1 ET cond\_ok = 1, on écrit dans le registre destination.



### 7.7.7 Phase 7 : PC Update



Le PC est mis à jour pour le prochain cycle.

## 7.8 Implémentation du CPU en HDL

Voici un squelette de l'architecture du CPU :

```

entity CPU is
  port(
    clk      : in bit;
    reset    : in bit;
    -- Interface mémoire
    instr    : in bits(31 downto 0);
    mem_in   : in bits(31 downto 0);
    pc_out   : out bits(31 downto 0);
    mem_addr : out bits(31 downto 0);
    mem_out  : out bits(31 downto 0);
    mem_we   : out bit
  );
end entity;

architecture rtl of CPU is
  -- Signaux internes
  signal pc, pc_next : bits(31 downto 0);
  signal cond, op : bits(3 downto 0);
  signal rd, rn, rm : bits(3 downto 0);
  signal imm12 : bits(11 downto 0);
  signal data_a, data_b, alu_result : bits(31 downto 0);
  signal reg_write, mem_read, mem_write, alu_src, branch : bit;
  signal n_flag, z_flag, c_flag, v_flag, cond_ok : bit;

begin
  -- Instanciation des composants
  u_decoder: Decoder port map (...);
  u_control: Control port map (...);
  u_condcheck: CondCheck port map (...);
  u_regfile: RegFile port map (...);
  u_alu: ALU port map (...);
  u_pc: PC port map (...);

```

```
-- Multiplexeurs
alu_b <= imm12 when alu_src = '1' else data_b;
writeback <= mem_in when mem_read = '1' else alu_result;
pc_next <= branch_addr when (branch and cond_ok) = '1' else pc_plus_4;

end architecture;
```

## 7.9 Exercices Pratiques

### 7.9.1 Exercices sur le Simulateur Web

Lancez le **Simulateur Web** et allez dans **HDL Progression → Projet 5 : CPU**.

Exercice	Description	Difficulté
Decoder	Découper l'instruction en champs	[**]
CondCheck	Vérifier les conditions (EQ, NE, LT...)	[**]
Control	Générer les signaux de contrôle	[***]
CPU	L'assemblage final !	[****]

### 7.9.2 Ordre de progression

1. **Decoder** : Commencez par là. C'est du pur câblage.
  - Utilisez la syntaxe `instr(31 downto 28)` pour extraire les bits
2. **CondCheck** : Table de vérité des conditions
  - EQ :  $Z = 1$
  - NE :  $Z = 0$
  - LT :  $N \neq V$
  - etc.
3. **Control** : La logique de commande
  - Pour chaque classe d'instruction, décidez les signaux
  - Attention aux cas spéciaux (CMP ne fait pas `reg_write`)
4. **CPU** : L'assemblage final
  - Suivez le schéma du data path
  - N'oubliez pas les multiplexeurs !

### 7.9.3 Tests en ligne de commande

```
# Tester le décodeur
cargo run -p hdl_cli -- test hdl_lib/05_cpu/Decoder.hdl

# Tester le CPU complet
cargo run -p hdl_cli -- test hdl_lib/05_cpu/CPU.hdl
```

## 7.10 CPU Visualizer : L'Outil Interactif

Pour mieux comprendre comment le CPU exécute les instructions, le projet inclut un **CPU Visualizer** interactif. C'est un outil web qui vous permet de voir en temps réel le fonctionnement du processeur.

### 7.10.1 Accéder au Visualizer

1. Lancez le serveur web :

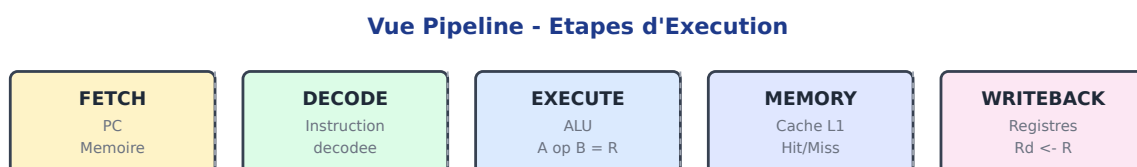
```
cd web
npm install
npm run dev
```

2. Ouvrez votre navigateur à l'adresse indiquée (généralement <http://localhost:5173>)
3. Cliquez sur **CPU Visualizer** dans la barre de navigation

### 7.10.2 Fonctionnalités du Visualizer

#### 7.10.2.1 Vue Pipeline

Le Visualizer affiche les **5 étapes du cycle d'exécution** :



**Figure 7.8:** Vue Pipeline - Étapes d'exécution

Chaque étape s'illumine en jaune quand elle est active, vous permettant de suivre la progression de l'instruction.

### 7.10.2.2 Panneau Registres

Affiche les **16 registres** (R0-R15) avec les alias :

- **SP** (R13) : Stack Pointer
- **LR** (R14) : Link Register
- **PC** (R15) : Program Counter

Les registres modifiés s'illuminent en vert pendant un instant.

### 7.10.2.3 Panneau Flags (CPSR)

Les 4 drapeaux du processeur sont affichés :

- **N** (Negative) : Le résultat est négatif
- **Z** (Zero) : Le résultat est zéro
- **C** (Carry) : Retenue/emprunt
- **V** (Overflow) : Débordement signé

Les flags changent de couleur quand ils sont actifs.

### 7.10.2.4 Panneau Code Source

Affiche le code assembleur avec :

- **Coloration syntaxique** : Instructions, registres, nombres, commentaires
- **Surlignage de la ligne courante** : La ligne en cours d'exécution est mise en évidence en jaune
- **Défilement automatique** : Le code défile pour suivre l'exécution

### 7.10.2.5 Panneau Mémoire et Cache

Affiche :

- **Vue mémoire** : Les octets en mémoire autour du PC
- **Statistiques cache** : Hits, Misses, Taux de réussite
- **Contenu du cache L1** : Lignes valides avec tag et données
- **Indicateur HIT/MISS** : Flash vert pour hit, rouge pour miss

## 7.10.3 Les Démonstrations Intégrées

Le Visualizer inclut 7 démonstrations prêtes à l'emploi :

Demo	Description	Concept illustré
<b>1. Addition</b>	5 + 3 = 8	Instructions ALU basiques
<b>2. Boucle</b>	Somme 1-5	Branchements conditionnels
<b>3. Mémoire</b>	LDR/STR	Accès mémoire
<b>4. Condition</b>	Valeur absolue	Prédication
<b>5. Tableau</b>	Somme tableau	Boucle + mémoire
<b>6. Flags</b>	N, Z, C, V	Drapeaux CPU
<b>7. Cache</b>	Parcours mémoire	Cache hits/misses

#### 7.10.4 Contrôles

Bouton	Raccourci	Action
<b>Reset</b>	Ctrl+R	Remet le CPU à zéro
<b>Step</b>	N, F10	Exécute une instruction
<b>Play/Pause</b>	Espace	Lance/arrête l'exécution continue
<b>Vitesse</b>	Slider	Ajuste la vitesse d'exécution

#### 7.10.5 Charger Votre Propre Code

1. Cliquez sur **Charger fichier**
2. Sélectionnez un fichier .asm, .a32 ou .a32b
3. Le code est assemblé et chargé automatiquement

#### 7.10.6 Exercice Pratique

Utilisez le Visualizer pour observer ces comportements :

1. **Suivez une addition** : Chargez la démo "Addition" et observez comment ADD lit deux registres et écrit le résultat
2. **Observez un branchement** : Chargez la démo "Boucle" et regardez comment B.LE revient au début de la boucle
3. **Analysez le cache** : Chargez la démo "Cache" et observez les miss au premier parcours, puis les hits au second

## 7.11 Conseils de Débogage

### 7.11.1 Le PC reste à 0 ?

- Vérifiez que `inc = 1` par défaut
- Vérifiez que le reset n'est pas bloqué

### 7.11.2 Les branchements ne marchent pas ?

- L'offset dans l'instruction est en mots ( $\times 4$  pour avoir des octets)
- Vérifiez que `cond_ok` est correct
- Vérifiez le calcul de l'adresse de branchement

### 7.11.3 Rien ne s'écrit dans les registres ?

- `reg_write` doit être à 1
- `cond_ok` doit être à 1
- Le registre destination ne doit pas être R15 (géré à part)

### 7.11.4 LDR/STR ne fonctionne pas ?

- Vérifiez le calcul de l'adresse (`base + offset`)
- Vérifiez les signaux `mem_read` et `mem_write`
- Attention à l'alignement (adresses multiples de 4)

---

## 7.12 Aller Plus Loin : Le CPU Pipeline

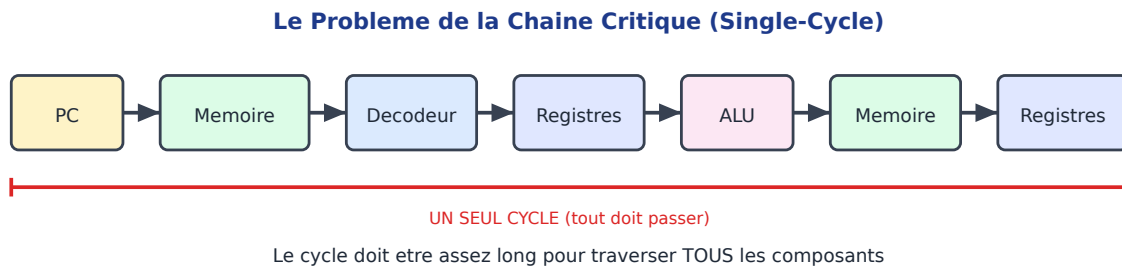
Le CPU single-cycle que nous avons construit est simple et pédagogique. Mais dans le monde réel, il serait **très lent**. Les vrais processeurs utilisent une technique appelée **pipeline** pour être beaucoup plus rapides.

Cette section explique en détail ce qu'est un pipeline, pourquoi il est nécessaire, et comment le construire.

## 7.12.1 Pourquoi le CPU Single-Cycle est Lent

### 7.12.1.1 Le problème de la chaîne critique

Dans notre CPU single-cycle, une instruction doit traverser **tous** les composants en un seul cycle :



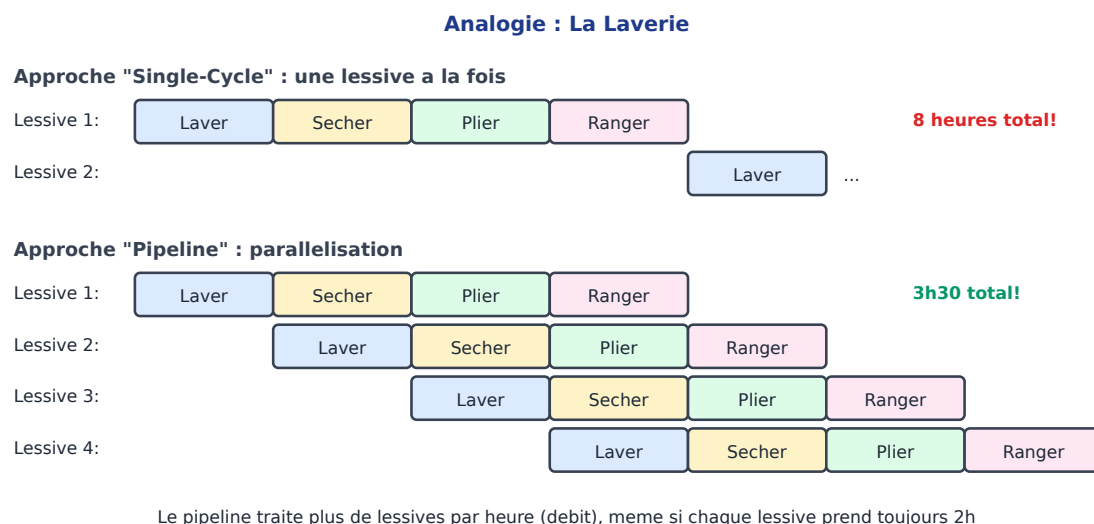
**Figure 7.9:** Le problème de la chaîne critique

Le cycle d'horloge doit être assez **long** pour que le signal traverse tout ce chemin. Si chaque étape prend 1 nanoseconde, le cycle doit faire au minimum 6 ns.

**Résultat** : Même si certaines instructions n'ont pas besoin de la mémoire de données (comme ADD), elles prennent quand même 6 ns.

### 7.12.1.2 Une analogie : La laverie

Imaginez que vous avez 4 lessives à faire. Chaque lessive a 4 étapes : laver (30 min), sécher (30 min), plier (30 min), ranger (30 min).

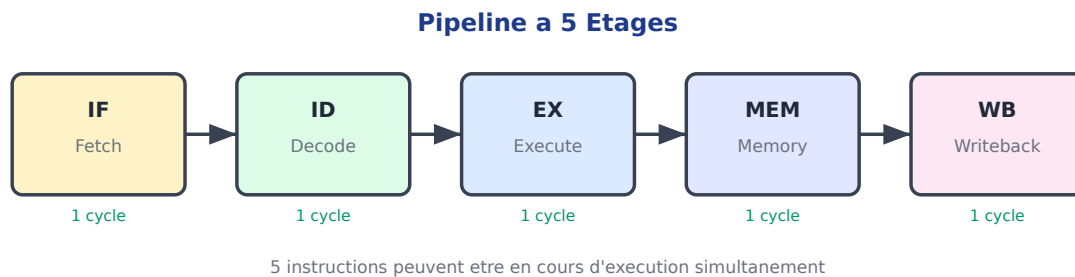


**Figure 7.10:** Analogie de la laverie

Le pipeline ne rend pas une lessive individuelle plus rapide, mais il permet de traiter **plus de lessives par heure** !

### 7.12.2 Le Pipeline à 5 Étages

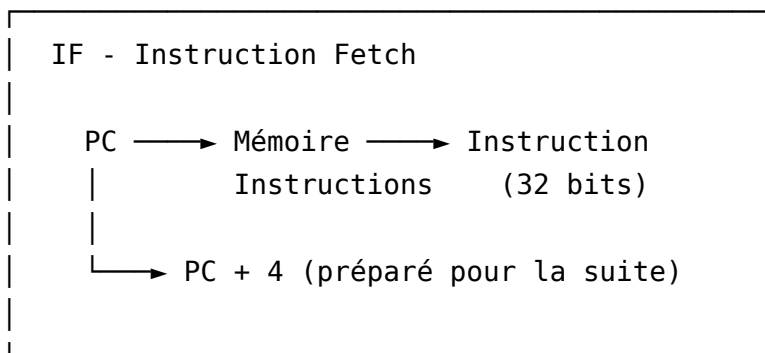
Notre CPU pipeliné divise l'exécution en **5 étapes**, chacune prenant exactement 1 cycle d'horloge :



**Figure 7.11:** Pipeline à 5 étages

#### 7.12.2.1 Étape 1 : IF (Instruction Fetch)

**But** : Aller chercher l'instruction en mémoire.



**Ce qui se passe :**

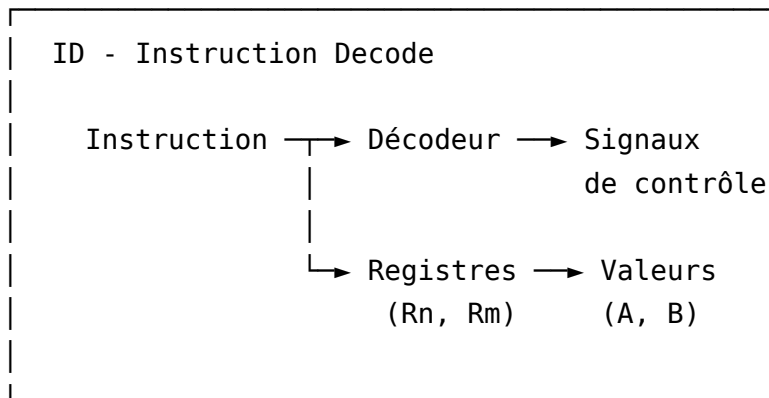
1. Le PC (Program Counter) envoie son adresse à la mémoire
2. La mémoire renvoie l'instruction (32 bits)
3. On calcule  $PC + 4$  pour l'instruction suivante

**Sortie** : L'instruction et  $PC+4$  sont stockés dans le registre IF/ID.

#### 7.12.2.2 Étape 2 : ID (Instruction Decode)

**But** : Comprendre l'instruction et lire les registres sources.





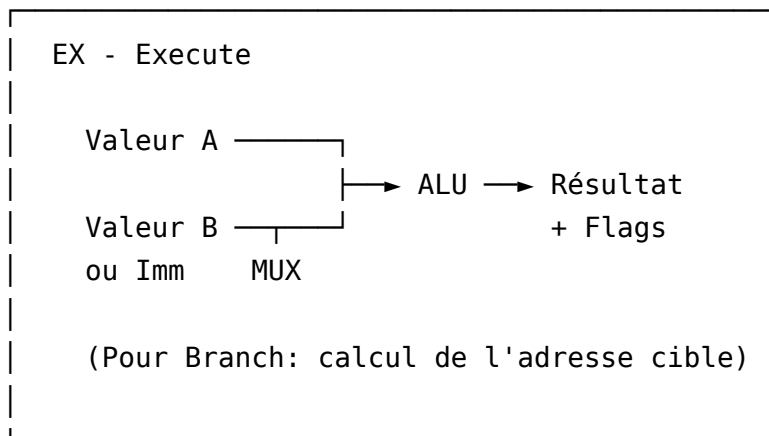
### Ce qui se passe :

1. Le décodeur extrait les champs (Rd, Rn, Rm, opcode, etc.)
2. L'unité de contrôle génère les signaux (reg\_write, mem\_read, etc.)
3. On lit les valeurs des registres Rn et Rm
4. On détecte les éventuels aléas (hazards)

**Sortie** : Tout est stocké dans le registre ID/EX.

### 7.12.2.3 Étape 3 : EX (Execute)

**But** : Effectuer le calcul.



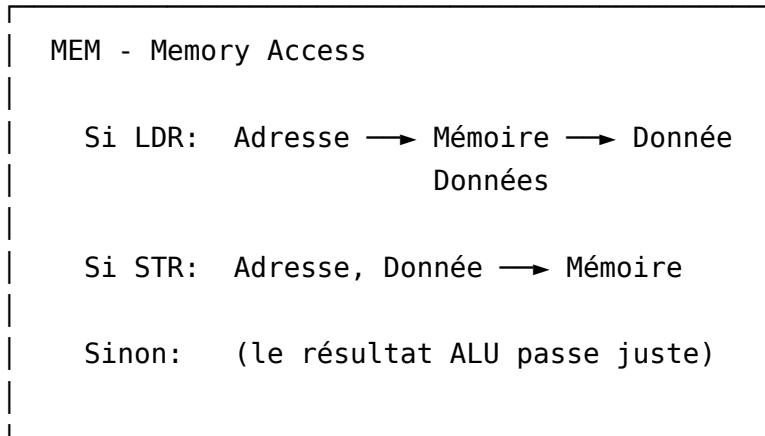
### Ce qui se passe :

1. L'ALU effectue l'opération (ADD, SUB, AND, etc.)
2. Les flags (N, Z, C, V) sont calculés
3. Pour les branchements, on calcule l'adresse cible
4. Le forwarding peut injecter des valeurs ici (on verra plus tard)

**Sortie** : Le résultat ALU est stocké dans le registre EX/MEM.

#### 7.12.2.4 Étape 4 : MEM (Memory Access)

**But** : Lire ou écrire en mémoire (pour LDR/STR seulement).



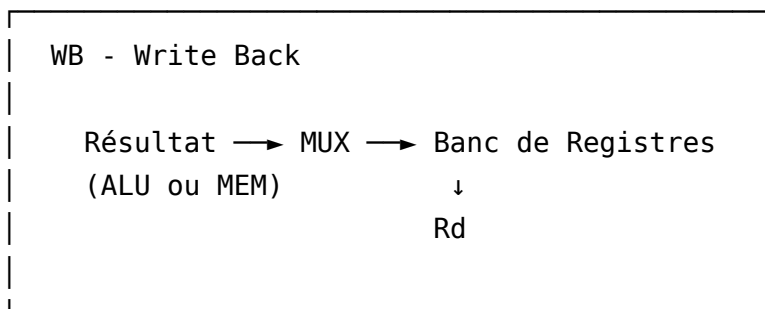
**Ce qui se passe :**

1. Pour LDR : on lit la mémoire à l'adresse calculée
2. Pour STR : on écrit la valeur en mémoire
3. Pour les autres instructions : rien (le résultat ALU est juste transmis)

**Sortie** : Le résultat (ALU ou mémoire) est stocké dans le registre MEM/WB.

#### 7.12.2.5 Étape 5 : WB (Write Back)

**But** : Écrire le résultat dans le registre destination.

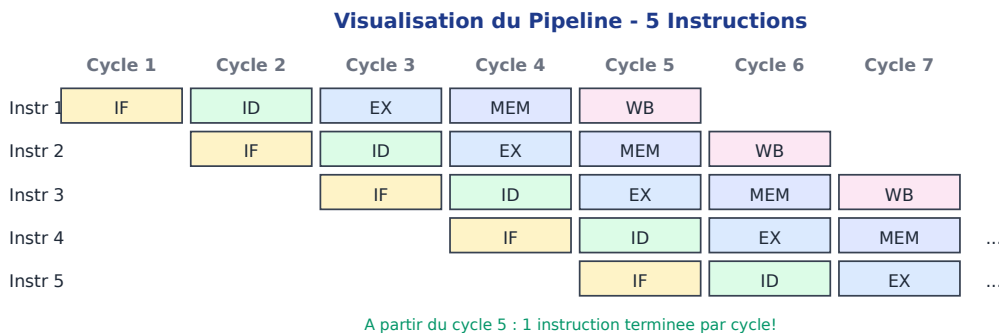


**Ce qui se passe :**

1. On choisit le résultat à écrire (ALU ou mémoire)
2. Si reg\_write = 1, on écrit dans le registre Rd

### 7.12.3 Visualisation du Pipeline en Action

Voici comment 5 instructions traversent le pipeline :



**Figure 7.12:** Visualisation du timing du pipeline

**Observation clé :** À partir du cycle 5, le pipeline est “rempli” et on termine **une instruction par cycle** !

**Comparaison des performances :**

CPU	100 instructions	Temps (si cycle = 1ns)
Single-cycle	100 cycles	100 ns
Pipeline 5 étages	104 cycles*	104 ns

\*Attendez... le pipeline n’est pas plus rapide ?

C’est parce que le cycle du pipeline est **5× plus court** ! Chaque étage ne fait qu’une partie du travail.

CPU	Durée cycle	100 instructions	Temps réel
Single-cycle	5 ns	100 cycles	<b>500 ns</b>
Pipeline	1 ns	104 cycles	<b>104 ns</b>

Le pipeline est **~5× plus rapide** !

### 7.12.4 Les Registres de Pipeline

Pour que le pipeline fonctionne, il faut **stocker** les résultats intermédiaires entre chaque étage. C’est le rôle des **registres de pipeline**.

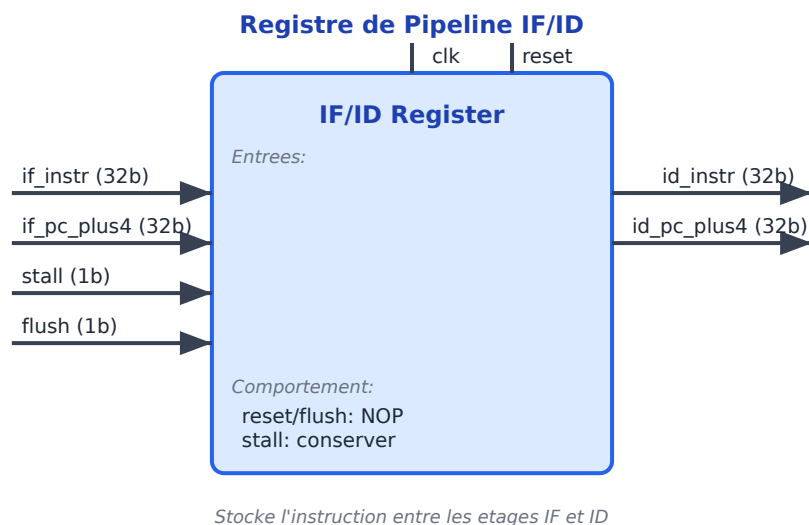
### 7.12.4.1 Le registre IF/ID

**Stocke :**

- L'instruction (32 bits)
- PC+4 (32 bits)

**Signaux spéciaux :**

- stall : Si 1, garder les mêmes valeurs (ne pas avancer)
- flush : Si 1, mettre l'instruction à NOP (annuler)



**Figure 7.13:** Registre de pipeline IF/ID

### 7.12.5 Les Aléas (Hazards)

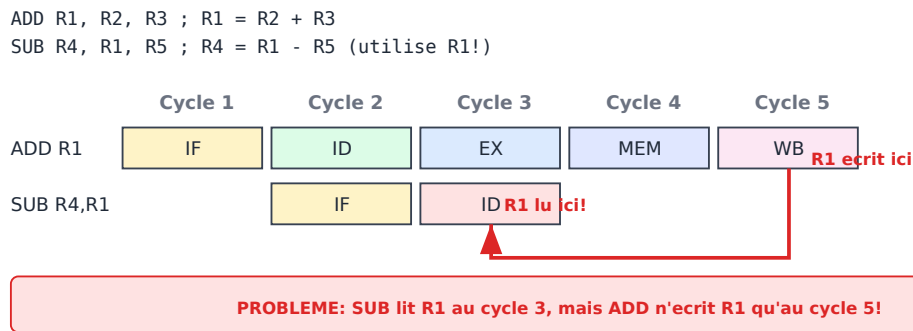
Le pipeline crée de nouveaux problèmes. Quand une instruction dépend du résultat d'une instruction précédente qui n'est pas encore terminée, on a un **aléa**.

#### 7.12.5.1 Aléa de Données (Data Hazard)

**Exemple problématique :**

```
ADD R1, R2, R3    ; Instruction 1: R1 = R2 + R3
SUB R4, R1, R5    ; Instruction 2: R4 = R1 - R5 (utilise R1!)
```

### Aléa de Données (Data Hazard)

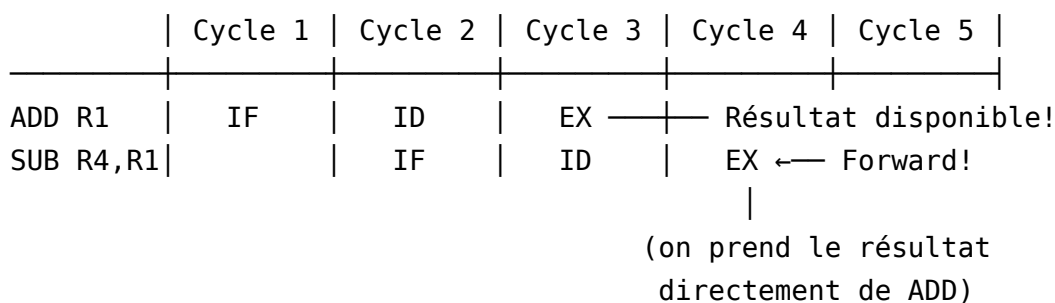


**Figure 7.14:** Aléa de données (Data Hazard)

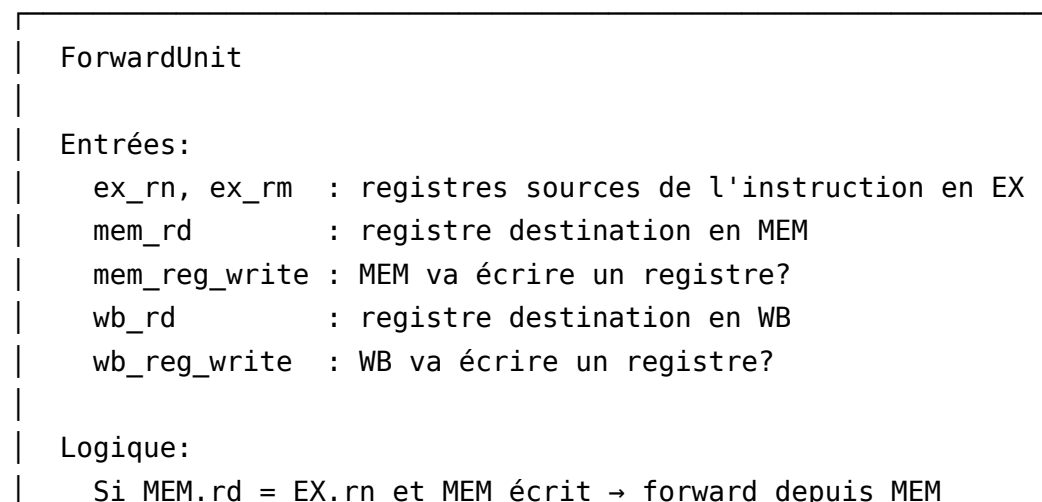
**Le problème :** SUB lit R1 au cycle 3 (étape ID), mais ADD n'écrit R1 qu'au cycle 5 (étape WB). SUB va lire l'**ancienne** valeur de R1 !

#### 7.12.5.2 Solution 1 : Le Forwarding (Bypass)

Au lieu d'attendre que R1 soit écrit dans le banc de registres, on peut **transférer** le résultat directement depuis l'étape EX ou MEM vers l'étape où on en a besoin.



**Le ForwardUnit** détecte ces situations et redirige les données :



```

|   Sinon si WB.rd = EX.rn et WB écrit → forward depuis WB   |
|   Sinon → pas de forwarding                                |
|   |                                                         |
|   Sorties (2 bits chacune):                                |
|   forward_a : 00=rien, 01=depuis MEM, 10=depuis WB        |
|   forward_b : 00=rien, 01=depuis MEM, 10=depuis WB        |
|   |                                                         |

```

### 7.12.5.3 Solution 2 : Le Stall (pour Load-Use)

Le forwarding ne résout pas tous les cas. Considérons :

```

LDR R1, [R2]      ; Charge R1 depuis la mémoire
ADD R4, R1, R5     ; Utilise R1 immédiatement!

```

	Cycle 1	Cycle 2	Cycle 3	Cycle 4	Cycle 5
LDR R1	IF	ID	EX	MEM ← R1 disponible ici	
ADD R4, R1		IF	ID	EX ← Besoin de R1 ici!	

**Problème** : ADD a besoin de R1 dans son étage EX (cycle 4), mais LDR ne lit la mémoire qu'à l'étage MEM (aussi cycle 4). On ne peut pas faire de forwarding vers le passé !

**Solution** : Insérer une **bulle** (stall) pour retarder ADD d'un cycle.

	Cycle 1	Cycle 2	Cycle 3	Cycle 4	Cycle 5	Cycle 6
LDR R1	IF	ID	EX	MEM → Forward possible!		
ADD R4, R1		IF	ID	STALL	EX ← Forward OK!	
Instr 3			IF	STALL	ID	EX

**Le HazardDetect** détecte ces situations :

```

| HazardDetect                                               |
|   |                                                         |
|   Entrées:                                                |
|   id_rn, id_rm      : registres sources en ID             |
|   id_rn_used        : Rn est utilisé par l'instruction?   |
|   id_rm_used        : Rm est utilisé par l'instruction?   |
|   ex_rd             : registre destination en EX          |
|   |                                                         |

```

ex_mem_read	: instruction en EX est un LDR?
Logique:	
Si EX est un load (ex_mem_read = 1)	
ET ID utilise ce registre (id_rn = ex_rd ou id_rm = ex_rd)	
→ Déclencher un STALL	
Sortie:	
stall : 1 = bloquer IF et ID, insérer NOP en EX	

#### 7.12.5.4 Aléa de Contrôle (Control Hazard)

Les branchements posent un autre problème :

```
B.EQ label      ; Si égal, sauter à label
ADD R1, R2, R3   ; Cette instruction est-elle exécutée?
SUB R4, R5, R6   ; Et celle-ci?
label:
MOV R7, #42
```

	Cycle 1	Cycle 2	Cycle 3	Cycle 4
B.EQ	IF	ID	EX ← On sait si on branche	
ADD		IF	ID	???
SUB			IF	???

**Problème** : Quand on exécute B.EQ, on a déjà commencé à chercher les instructions suivantes ! Si le branchement est pris, ADD et SUB n'auraient jamais dû être exécutées.

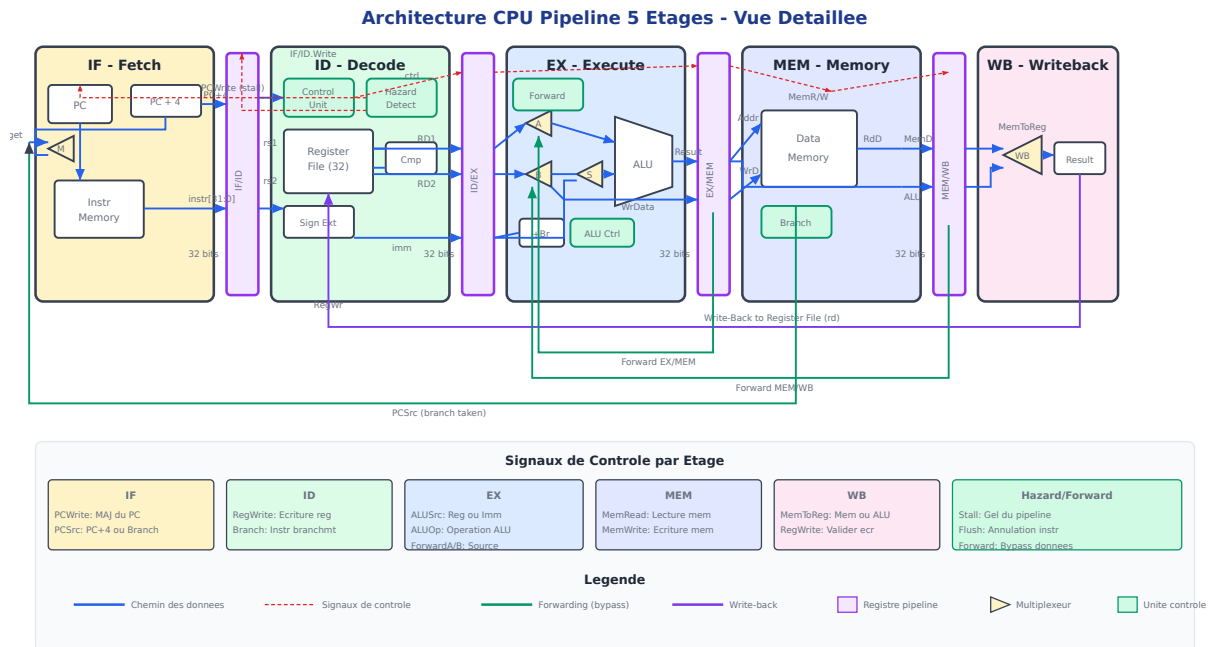
#### Solution : Le Flush

Si le branchement est pris, on **annule** les instructions qui n'auraient pas dû être chargées :

	Cycle 1	Cycle 2	Cycle 3	Cycle 4	Cycle 5
B.EQ	IF	ID	EX	MEM	WB
ADD		IF	ID	FLUSH	
SUB			IF	FLUSH	
MOV R7				IF	ID ...

Le signal flush met les registres de pipeline à NOP (instruction qui ne fait rien).

## 7.12.6 Architecture Complète du CPU Pipeline



**Figure 7.15:** Architecture du CPU Pipeline

## 7.12.7 Exercices Pratiques : Projet 6

Le **Projet 6 : CPU Pipeline** vous permet de construire ces composants.

### 7.12.7.1 Exercice 1 : IF\_ID\_Reg

**Objectif :** Implémenter le registre de pipeline IF/ID.

**Comportement :**

1. Sur reset='1' OU flush='1' : mettre l'instruction à NOP (0xE0000000)
2. Sur stall='1' : garder les valeurs actuelles
3. Sinon : capturer les nouvelles valeurs

**Squelette :**

```
architecture rtl of IF_ID_Reg is
    signal instr_reg : bits(31 downto 0);
    signal pc_plus4_reg : bits(31 downto 0);
```



```

begin
  process(clk)
  begin
    if rising_edge(clk) then
      if (reset = '1') or (flush = '1') then
        instr_reg <= x"E0000000"; -- NOP
        pc_plus4_reg <= x"00000000";
      elsif stall = '0' then
        instr_reg <= if_instr;
        pc_plus4_reg <= if_pc_plus4;
      end if;
      -- Si stall='1', on ne fait rien (garde les valeurs)
    end if;
  end process;

  id_instr <= instr_reg;
  id_pc_plus4 <= pc_plus4_reg;
end architecture;

```

#### 7.12.7.2 Exercice 2 : HazardDetect

**Objectif** : Détecter les aléas load-use.

**Logique** :

```

rn_hazard = ex_mem_read AND id_rn_used AND (id_rn = ex_rd)
rm_hazard = ex_mem_read AND id_rm_used AND (id_rm = ex_rd)
stall = rn_hazard OR rm_hazard

```

**En HDL** (attention : pas de when...else, utiliser la logique booléenne) :

```

architecture rtl of HazardDetect is
  signal rn_hazard : bit;
  signal rm_hazard : bit;
begin
  rn_hazard <= ex_mem_read and id_rn_used and (id_rn = ex_rd);
  rm_hazard <= ex_mem_read and id_rm_used and (id_rm = ex_rd);
  stall <= rn_hazard or rm_hazard;
end architecture;

```

#### 7.12.7.3 Exercice 3 : ForwardUnit

**Objectif** : Générer les signaux de forwarding.

**Encodage** :

- 00 : Pas de forwarding
- 01 : Forward depuis MEM
- 10 : Forward depuis WB

### Logique :

```
mem_fwd_a = mem_reg_write AND (mem_rd = ex_rn)
wb_fwd_a = wb_reg_write AND (wb_rd = ex_rn) AND (NOT mem_fwd_a)
forward_a = wb_fwd_a & mem_fwd_a    (concaténation de bits)
```

### En HDL :

```
architecture rtl of ForwardUnit is
    signal mem_fwd_a, wb_fwd_a : bit;
    signal mem_fwd_b, wb_fwd_b : bit;
begin
    mem_fwd_a <= mem_reg_write and (mem_rd = ex_rn);
    wb_fwd_a <= wb_reg_write and (wb_rd = ex_rn) and (not mem_fwd_a);

    mem_fwd_b <= mem_reg_write and (mem_rd = ex_rm);
    wb_fwd_b <= wb_reg_write and (wb_rd = ex_rm) and (not mem_fwd_b);

    forward_a <= wb_fwd_a & mem_fwd_a;
    forward_b <= wb_fwd_b & mem_fwd_b;
end architecture;
```

#### 7.12.7.4 Exercice 4 : CPU\_Pipeline (Projet Final)

C'est le grand défi ! Assembler tous les composants en un CPU pipeliné complet.

**Conseil :** L'implémentation de référence est dans `hdl_lib/05_cpu/CPU_Pipeline.hdl` (~450 lignes).

#### 7.12.8 Comment Tester le CPU Pipeline HDL

Pour tester le CPU Pipeline en HDL, créez un script de test `.tst` :

##### Fichier `CPU_Pipeline_test.tst` :

```
-- Test du CPU Pipeline
load CPU_Pipeline.hdl;

-- Charger les composants requis
```

```
load IF_ID_Reg.hdl;
load ID_EX_Reg.hdl;
load EX_MEM_Reg.hdl;
load MEM_WB_Reg.hdl;
load HazardDetect.hdl;
load ForwardUnit.hdl;
load Decoder.hdl;
load Control.hdl;
load CondCheck.hdl;
load RegFile16.hdl;
load ALU32.hdl;
load Shifter32.hdl;
load Add32.hdl;
load PC.hdl;
load Mux32.hdl;

-- Initialiser
set reset 1;
tick; tick;
set reset 0;

-- Charger une instruction ADD R1, R0, #5 en mémoire
set instr_data 0x22100005; -- ADD R1, R0, #5

-- Exécuter plusieurs cycles (5 cycles pour traverser le pipeline)
tick; tick; -- IF
tick; tick; -- ID
tick; tick; -- EX
tick; tick; -- MEM
tick; tick; -- WB

-- Vérifier l'état
expect halted 0;
```

### Exécuter le test :

```
cargo run -p hdl_cli -- CPU_Pipeline_test.tst
```

### Structure des fichiers HDL pour le pipeline :

```
hdl_lib/05_cpu/
├─ CPU_Pipeline.hdl      # CPU complet assemblé
├─ IF_ID_Reg.hdl        # Registre pipeline IF→ID
```

```

└─ ID_EX_Reg.hdl      # Registre pipeline ID→EX
└─ EX_MEM_Reg.hdl     # Registre pipeline EX→MEM
└─ MEM_WB_Reg.hdl     # Registre pipeline MEM→WB
└─ HazardDetect.hdl   # Détection load-use hazards
└─ ForwardUnit.hdl    # Bypass/forwarding
└─ Decoder.hdl        # Décodage instruction
└─ Control.hdl        # Signaux de contrôle
└─ CondCheck.hdl      # Vérification conditions

```

### Observer le pipeline en action :

Pour voir les hazards et le forwarding, testez avec des instructions dépendantes :

```

-- Test de forwarding (EX→EX)
-- ADD R1, R0, #5      ; R1 = 5
-- ADD R2, R1, #3      ; R2 = R1 + 3 = 8 (forward depuis EX)
set instr_data 0x22100005; tick; tock;
set instr_data 0x22210003; tick; tock;
-- Le ForwardUnit détecte que R1 est produit par l'instruction précédente
-- et bypass la valeur directement sans attendre le writeback

-- Test de stall (load-use hazard)
-- LDR R1, [R0]        ; R1 = mem[R0]
-- ADD R2, R1, #3      ; R2 = R1 + 3 (doit attendre le load)
set instr_data 0x51100000; tick; tock;
set instr_data 0x22210003; tick; tock;
-- Le HazardDetect insère un stall car le LDR n'a pas encore
-- la valeur disponible au moment où ADD en a besoin

```

### 7.12.9 Résumé : Pipeline vs Single-Cycle

Aspect	Single-Cycle	Pipeline
<b>Instructions en parallèle</b>	1	Jusqu'à 5
<b>Throughput</b>	1 instr / 5 unités de temps	1 instr / 1 unité de temps
<b>Complexité</b>	Simple	Plus complexe

Aspect	Single-Cycle	Pipeline
<b>Aléas</b>	Aucun	Data hazards, Control hazards
<b>Composants supplémentaires</b>	Aucun	Registres pipeline, Hazard Detect, Forward Unit

### 7.12.10 Pour Aller Encore Plus Loin

Les vrais processeurs modernes vont bien au-delà :

- **Superscalaire** : Plusieurs pipelines en parallèle
- **Exécution dans le désordre** : Réorganiser les instructions
- **Prédiction de branchement** : Deviner si un branchement sera pris
- **Cache** : Mémoire ultra-rapide proche du CPU

Mais ces concepts dépassent le cadre de ce livre. Le pipeline à 5 étages reste la base sur laquelle tout le reste est construit !

## 7.13 Le Lien avec la Suite

**Félicitations !** Vous venez de construire un ordinateur complet.

Ce CPU que vous avez construit peut maintenant :

- Exécuter des programmes écrits en assembleur (Chapitre 6)
- Exécuter des programmes compilés depuis C32 (Chapitre 7-8)
- Faire tourner un système d'exploitation minimal (Chapitre 9)

### 7.13.1 Le parcours complet

Chapitre 1-5 : MATÉRIEL

NAND → Portes → ALU → Mémoire → CPU

↓

Chapitre 6-9 : LOGICIEL

Assembleur → Compilateur → Langage C32 → OS

À partir de maintenant, nous passons du côté **logiciel**. Le matériel est terminé !

---

## 7.14 Ce qu'il faut retenir

1. **Le CPU orchestre tout** : Fetch → Decode → Execute → Memory → Writeback
2. **Le décodeur analyse** : 32 bits → signaux individuels
3. **L'unité de contrôle décide** : Quels composants activer
4. **Les multiplexeurs routent** : Les données entre composants
5. **Les drapeaux permettent les conditions** : NZCV → CondCheck → ok/pas ok
6. **Single-cycle = simple** : Tout en un cycle (mais lent en vrai)

**Prochaine étape** : Au Chapitre 6, nous construirons l'**Assembleur** — le programme qui traduit le code assembleur en binaire exécutable par votre CPU.

---

**Conseil** : Si vous avez réussi le CPU, vous avez accompli quelque chose de remarquable. Prenez le temps de savourer : vous avez construit un ordinateur complet, de la porte NAND au processeur fonctionnel !

---

## 7.15 Auto-évaluation

Testez votre compréhension avant de passer au chapitre suivant.

### 7.15.1 Questions de compréhension

- Q1.** Quelles sont les 5 étapes du cycle d'exécution d'une instruction ?
- Q2.** Quel est le rôle du décodeur d'instructions ?
- Q3.** Pourquoi les branchements conditionnels dépendent-ils des drapeaux NZCV ?
- Q4.** Dans un CPU pipeline 5 étages, qu'est-ce qu'un hazard de données ?
- Q5.** Quelle est la différence entre un CPU single-cycle et un CPU pipeliné ?

### 7.15.2 Mini-défi pratique

Tracez l'exécution de cette instruction dans le CPU :

```
ADD R1, R2, R3
```

Décrivez ce qui se passe à chaque étape (Fetch, Decode, Execute, Memory, Writeback).

*Les solutions se trouvent dans le document **Seed\_Solutions**.*

### 7.15.3 Checklist de validation

Avant de passer au chapitre 6, assurez-vous de pouvoir :

- ☐ Décrire les 5 étapes d'exécution d'une instruction
- ☐ Expliquer le rôle du décodeur et de l'unité de contrôle
- ☐ Tracer le chemin des données pour ADD, LDR, et B
- ☐ Comprendre pourquoi les MUX sont essentiels (choix des sources)
- ☐ Expliquer le concept de pipeline et ses avantages

## 8 L'Assembleur

“Traduire, c’est trahir ?” — Pas ici.

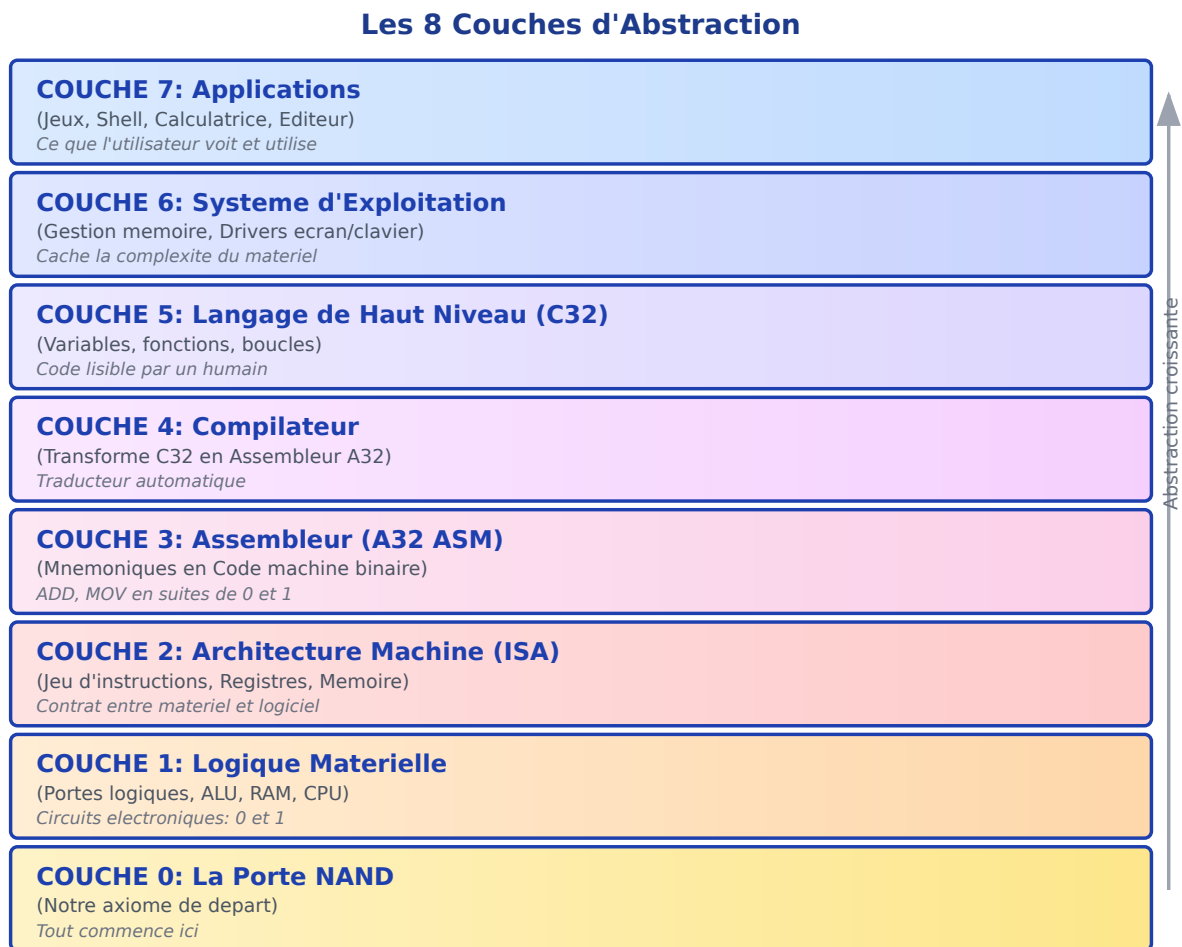
Dans les chapitres précédents, nous avons conçu le matériel capable d’exécuter des instructions 32 bits. Mais écrire un programme en hexadécimal (comme 0xE2801001) est extrêmement pénible et source d’erreurs.

L’**Assembleur** est l’outil logiciel qui fait le pont entre le programmeur et la machine. Il traduit un fichier texte contenant des mnémoniques lisibles (ex: ADD R1, R1, #1) en un fichier binaire exécutable par le CPU.

---



## 8.1 Où en sommes-nous ?



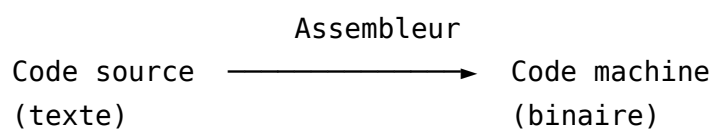
**Figure 8.1:** Position dans l'architecture

*Nous sommes à la Couche 3 : Assembleur - Du texte au binaire*

Nous entrons maintenant dans le monde du **logiciel** ! L'assembleur est le premier programme que nous construisons pour notre machine.

## 8.2 Le Rôle de l'Assembleur

### 8.2.1 Du texte au binaire



```
ADD R1, R2, #10    →    0xE2821010
B loop              →    0xEAFFFFFEE
```

### 8.2.2 Les trois tâches de l'assembleur

1. **Analyse (Parsing)** : Lire le code source et comprendre les instructions, les opérandes, les labels.
  2. **Résolution des Symboles** : Transformer les étiquettes (labels) comme loop : en adresses numériques.
  3. **Encodage** : Transformer chaque instruction en son équivalent binaire de 32 bits selon la spécification de l'ISA.
- 

## 8.3 La Stratégie des Deux Passes

### 8.3.1 Pourquoi deux passes ?

Regardez ce code :

```
B suite    ; Où est 'suite' ? On ne le sait pas encore !
MOV R0, #1
suite:
ADD R0, R0, #1
```

À la ligne 1, l'assembleur ne sait pas encore où est suite. C'est le problème des **références vers l'avant**.

### 8.3.2 Passe 1 : Construction de la Table des Symboles

L'assembleur parcourt le fichier et note l'adresse de chaque label :

```
Adresse 0x0000 : B suite          (4 octets)
Adresse 0x0004 : MOV R0, #1        (4 octets)
Adresse 0x0008 : suite:            ← On note : suite = 0x0008
Adresse 0x0008 : ADD R0, R0, #1
```

**Table des symboles** : { "suite": 0x00000008 }

### 8.3.3 Passe 2 : Génération du Code

L'assembleur reparcourt le fichier. Quand il voit `B suite`, il regarde dans sa table et génère l'offset correct.

`B suite` → `offset = (0x0008 - 0x0000 - 8) / 4 = -2 → 0xEAFFFFF`

---

## 8.4 Sections et Directives

### 8.4.1 Les Sections

Un programme n'est pas fait que d'instructions. Il contient aussi des données.

Section	Contenu
<code>.text</code>	Le code (les instructions) — généralement en lecture seule
<code>.data</code>	Les variables globales initialisées
<code>.bss</code>	Les variables globales non initialisées (mises à zéro)

### 8.4.2 Les Directives

Les directives (commençant par `.`) guident l'assembleur :

Directive	Signification
<code>.text</code>	Début de la section code
<code>.data</code>	Début de la section données
<code>.global _start</code>	Exporte le symbole <code>_start</code>
<code>.word 123</code>	Réserve 4 octets avec la valeur 123
<code>.asciz "Hello"</code>	Chaîne terminée par un zéro
<code>.align 2</code>	Aligne sur un multiple de 4 octets
<code>.ltorg</code>	Force l'émission du literal pool

## 8.5 Exemple d'Encodage

Comment l'assembleur encode-t-il `ADD R1, R2, #10` ?

### 8.5.1 Étape 1 : Identifier l'instruction

- **Mnémonique** : `ADD` → opcode = 0011
- **Registres** : `Rd = R1, Rn = R2`
- **Immédiat** : `#10`

### 8.5.2 Étape 2 : Déterminer la classe

- Classe 001 car on utilise un immédiat

### 8.5.3 Étape 3 : Assembler les bits

31-28	27-25	24-21	20	19-16	15-12	11-0
Cond	Class	Op	S	Rn	Rd	Imm12
1110	001	0011	0	0010	0001	000000001010

= 0xE2821010

---

## 8.6 La Gestion des Grandes Constantes

### 8.6.1 Le problème

Une instruction fait 32 bits. Un immédiat fait 12 bits maximum. Comment charger 0xDEADBEEF (32 bits) dans un registre ?

### 8.6.2 La solution : Le Literal Pool

L'assembleur offre une syntaxe magique : `LDR R0, =0xDEADBEEF`

Ce n'est **pas** une vraie instruction `LDR` — c'est une **pseudo-instruction** que l'assembleur transforme :

1. La valeur 0xDEADBEEF est stockée dans le **literal pool** (une zone de données après le code)
2. L'instruction est remplacée par `LDR R0, [PC, #offset]` qui va chercher la valeur

```
; Code source
    LDR R0, =0xDEADBEEF

; Ce que l'assembleur génère
    LDR R0, [PC, #8]    ; Va chercher la valeur 8 octets plus loin
    ...
literal_pool:
    .word 0xDEADBEEF    ; La valeur est stockée ici
```

## 8.7 Exercices Pratiques

### 8.7.1 Exercices sur le Simulateur Web

Tous les exercices de la section **A32 Assembly** du simulateur web vous font pratiquer l'écriture d'assembleur. L'assembleur intégré traduit votre code en binaire automatiquement.

Catégorie	Exercices
Basique	Hello World, Addition, Soustraction, Logique
Contrôle	Conditions, Boucles, Multiplication, Fibonacci
Mémoire	Tableaux, Maximum Tableau, Fonctions
Graphique	Pixel, Ligne, Rectangle, Damier
Avancé	Recherche Dichotomique, Dégradé

### 8.7.2 Exercice manuel : Encodage

Traduisez ces instructions en binaire (32 bits) :

1. MOV R0, #5
2. SUB R1, R1, #1
3. B -2 (saut de 2 instructions en arrière)

### 8.7.3 Exercice : Table des symboles

Calculez l'adresse de chaque label :

```
.text
start:
    MOV R0, #0
loop:
    CMP R0, #10
    B.EQ end
    ADD R0, R0, #1
    B loop
end:
    HALT
```

### 8.7.4 Utilisation de l'outil CLI

```
# Assembler un fichier
cargo run -p a32_cli -- assemble mon_prog.s -o mon_prog.bin

# Examiner le binaire généré
hexdump -C mon_prog.bin
```

---

## 8.8 Ce qu'il faut retenir

1. **L'assembleur traduit** : Texte lisible → Binaire exécutable
2. **Deux passes** : D'abord collecter les symboles, puis générer le code
3. **Les directives organisent** : .text, .data, .word, .asciz
4. **Le literal pool résout** : Les constantes 32 bits via LDR R0, =value
5. **Un symbole = une adresse** : Les labels deviennent des nombres

**Prochaine étape** : Au Chapitre 7, nous construirons un **Compilateur** qui traduit du code C32 en assembleur. C'est l'étape suivante vers l'abstraction !

---

**Conseil** : Faites beaucoup d'exercices en assembleur. Plus vous serez à l'aise avec l'assembleur, mieux vous comprendrez ce que fait le compilateur.

---

## 8.9 Auto-évaluation

Testez votre compréhension avant de passer au chapitre suivant.

### 8.9.1 Questions de compréhension

- Q1.** Pourquoi l'assembleur fait-il deux passes sur le code source ?
- Q2.** Quelle est la différence entre `.text` et `.data` ?
- Q3.** Comment l'assembleur gère-t-il `LDR R0, =0xDEADBEEF` ?
- Q4.** Que se passe-t-il si un branchement est trop loin (offset > 24 bits) ?
- Q5.** Qu'est-ce qu'un fichier binaire A32B contient exactement ?

### 8.9.2 Mini-défi pratique

Encodez manuellement cette instruction en binaire 32 bits :

```
ADD R1, R2, R3
```

Indice : Format ALU registre = [cond:4][000][opcode:4][S][Rn:4][Rd:4][00000000][Rm:4]

*Les solutions se trouvent dans le document **Seed\_Solutions**.*

### 8.9.3 Checklist de validation

Avant de passer au chapitre 7, assurez-vous de pouvoir :

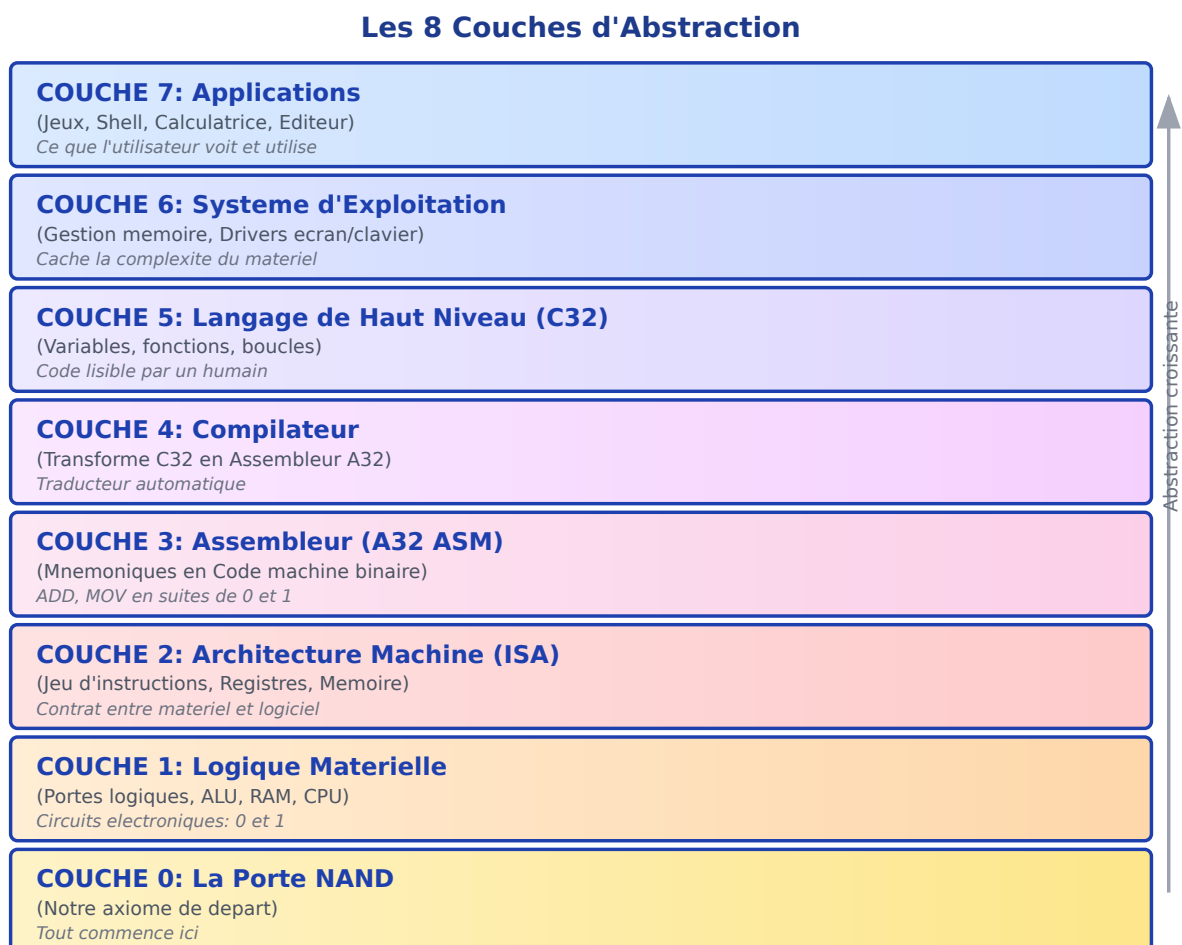
- ☐ Expliquer le rôle des deux passes de l'assembleur
- ☐ Utiliser les directives `.text`, `.data`, `.word`, `.asciz`
- ☐ Comprendre le fonctionnement du literal pool
- ☐ Encoder une instruction simple à la main (format binaire)
- ☐ Lire et interpréter un hexdump de fichier binaire

## 9 Construction du Compilateur

“Pour comprendre la récursivité, il faut d’abord comprendre la récursivité.”

Dans ce chapitre, nous allons construire le **pont** entre le langage de haut niveau (C32) et l’assembleur (A32). Le compilateur est l’outil qui permet aux humains d’écrire du code lisible tout en profitant de la vitesse du code machine.

### 9.1 Où en sommes-nous ?



**Figure 9.1:** Position dans l’architecture



*Nous sommes à la Couche 4 : Compilateur - Transforme C32 en Assembleur A32*

Le compilateur est le **traducteur automatique** qui transforme du code lisible par les humains en code exécutable par la machine.

---

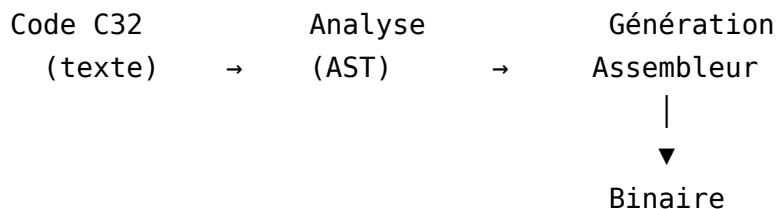
## 9.2 Le Rôle du Compilateur

### 9.2.1 Pourquoi un compilateur ?

Assembleur	C32 (haut niveau)
ADD R0, R0, #1	x = x + 1;
Gestion manuelle des registres	Variables nommées
Sauts et labels	if, while, for
Appels manuels avec conventions	return fonction();

Le compilateur traduit le second en premier, automatiquement.

### 9.2.2 Les étapes de compilation



1. **Analyse lexicale** : Découpe le texte en tokens (int, x, =, 5, ;)
2. **Analyse syntaxique** : Construit un arbre (AST) représentant la structure
3. **Analyse sémantique** : Vérifie les types, les portées, etc.
4. **Génération de code** : Produit l'assembleur équivalent

---

## 9.3 Les Phases du Compilateur

### 9.3.1 Phase 1 : Lexer (Analyse Lexicale)

Le lexer transforme le flux de caractères en tokens :

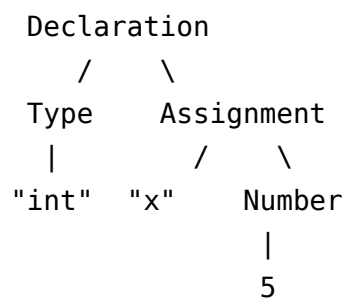
```
int x = 5;
```

Devient :

```
[INT] [ID:"x"] [EQUAL] [NUMBER:5] [SEMICOLON]
```

### 9.3.2 Phase 2 : Parser (Analyse Syntaxique)

Le parser construit un **AST** (Abstract Syntax Tree) :



### 9.3.3 Phase 3 : Génération de Code

Le générateur parcourt l'AST et produit l'assembleur :

```
; int x = 5;
MOV R0, #5
STR R0, [SP, #-4]! ; Push x sur la pile
```

## 9.4 Compilation des Structures de Contrôle

### 9.4.1 Variables locales

Les variables locales vivent sur la **pile** :

```
int a = 10;
int b = 20;
```

```

; Prologue
SUB SP, SP, #8      ; Réserve 8 octets pour a et b

; a = 10
MOV R0, #10
STR R0, [SP, #4]    ; a est à SP+4

; b = 20
MOV R0, #20
STR R0, [SP, #0]    ; b est à SP+0

```

### 9.4.2 Expressions

Pour  $a + b * 2$  :

```

; Évaluation de b * 2
LDR R0, [SP, #0]    ; R0 = b
MOV R1, #2
MUL R0, R0, R1      ; R0 = b * 2

; Évaluation de a + (b * 2)
LDR R1, [SP, #4]    ; R1 = a
ADD R0, R1, R0      ; R0 = a + b*2

```

### 9.4.3 If / Else

```

if (x > 0) {
    y = 1;
} else {
    y = 0;
}

```

```

    LDR R0, [SP, #x_offset]
    CMP R0, #0
    B.LE else_label

    ; Then branch
    MOV R0, #1
    STR R0, [SP, #y_offset]
    B endif_label

else_label:
    ; Else branch
    MOV R0, #0

```

```
    STR R0, [SP, #y_offset]

endif_label:
```

#### 9.4.4 Boucle While

```
while (i < 10) {
    i = i + 1;
}
```

```
while_start:
    LDR R0, [SP, #i_offset]
    CMP R0, #10
    B.GE while_end

    ; Corps de la boucle
    ADD R0, R0, #1
    STR R0, [SP, #i_offset]

    B while_start

while_end:
```

#### 9.4.5 Boucle For

for (init; cond; incr) { body } est équivalent à :

```
init;
while (cond) {
    body;
    incr;
}
```

---

## 9.5 Compilation des Fonctions

### 9.5.1 Convention d'appel

Comment passe-t-on les arguments ? Comment retourne-t-on une valeur ?

Registre	Rôle
R0-R3	Arguments 1-4, valeur de retour en R0
R4-R11	Sauvegardés par l'appelé (callee-saved)
R13 (SP)	Pointeur de pile
R14 (LR)	Adresse de retour

### 9.5.2 Prologue et Épilogue

```
int add(int a, int b) {
    return a + b;
}
```

```
add:
    ; Prologue
    SUB SP, SP, #4      ; Place pour LR
    STR LR, [SP]        ; Sauvegarde LR

    ; Corps : a est dans R0, b dans R1
    ADD R0, R0, R1      ; Résultat dans R0

    ; Épilogue
    LDR LR, [SP]        ; Restaure LR
    ADD SP, SP, #4
    MOV PC, LR          ; Retour
```

### 9.5.3 Appel de fonction

```
result = add(5, 3);
```

```
MOV R0, #5          ; Premier argument
MOV R1, #3          ; Deuxième argument
BL add              ; Appel (sauve PC+4 dans LR)
STR R0, [SP, #result_offset] ; Sauve le résultat
```

## 9.6 Le Compilateur C32

Le compilateur C32 du projet nand2c (c32\_cli) implémente toutes ces transformations.

### 9.6.1 Utilisation

```
# Compiler un fichier C32 en assembleur
cargo run -p c32_cli -- mon_fichier.c -o mon_fichier.s

# Compiler directement en binaire
cargo run -p c32_cli -- mon_fichier.c -o mon_fichier.bin
```

### 9.6.2 Exemple complet

```
// fibonacci.c
int fib(int n) {
    if (n <= 1) return n;
    return fib(n-1) + fib(n-2);
}

int main() {
    return fib(10);
}
```

Produit de l'assembleur avec : - Gestion automatique de la pile - Appels récursifs - Sauvegarde/restauration des registres

---

## 9.7 Du Code C32 à l'Exécution : Trace Complète

Suivons pas à pas le voyage d'un programme simple à travers toutes les couches.

### 9.7.1 Le Programme C32

```
// simple.c
int square(int x) {
    return x * x;
}

int main() {
    int n = 5;
    return square(n);
}
```

### 9.7.2 Étape 1 : Analyse Lexicale (Lexer)

Le lexer découpe le texte en tokens :

```
int      → [KEYWORD: int]
square   → [IDENTIFIER: "square"]
(        → [LPAREN]
int      → [KEYWORD: int]
x        → [IDENTIFIER: "x"]
)        → [RPAREN]
{        → [LBRACE]
return   → [KEYWORD: return]
x        → [IDENTIFIER: "x"]
*        → [STAR]
x        → [IDENTIFIER: "x"]
;        → [SEMICOLON]
}        → [RBRACE]
...      →
```

### 9.7.3 Étape 2 : Analyse Syntaxique (Parser)

Le parser construit un AST (Abstract Syntax Tree) :

```
Program
├─ Function: square(x: int) -> int
│   └─ Return
│       └─ BinaryOp: *
│           ├── Var: x
│           └─ Var: x
└─ Function: main() -> int
    └─ Block
        ├── VarDecl: n = 5
        └─ Return
            └─ Call: square
                └─ Var: n
```

### 9.7.4 Étape 3 : Génération de Code (Assembleur A32)

Le générateur parcourt l'AST et produit :

```

; =====
; Fonction: square(x)
; Paramètre x dans R0
; =====
square:
    ; Prologue (sauvegarde du contexte)
    PUSH {LR}                ; Sauver adresse de retour

    ; Corps: return x * x
    ; x est déjà dans R0
    MUL R0, R0, R0           ; R0 = x * x

    ; Épilogue (restauration et retour)
    POP {LR}                ; Restaurer LR
    BX LR                   ; Retour (résultat dans R0)

; =====
; Fonction: main()
; =====
main:
    ; Prologue
    PUSH {R4, LR}           ; Sauver R4 et LR
    SUB SP, SP, #4          ; Réserver 4 octets pour n

    ; int n = 5
    MOV R4, #5              ; R4 = 5 (utilise R4 car callee-saved)
    STR R4, [SP, #0]        ; n = 5 (sur la pile)

    ; return square(n)
    MOV R0, R4              ; Argument: R0 = n
    BL square               ; Appel de square

    ; Épilogue
    ADD SP, SP, #4          ; Libérer la pile
    POP {R4, LR}           ; Restaurer R4 et LR
    BX LR                   ; Retour (R0 contient 25)

```

### 9.7.5 Étape 4 : Assemblage (Binaire)

L'assembleur traduit chaque instruction en code machine 32 bits :

Adresse	Binaire (hex)	Instruction	Encodage
0x0000	E92D4000	PUSH {LR}	Cond=E, opcode=92D, Rn=D(SP)
0x0004	E0000090	MUL R0, R0, R0	Cond=E, Rm=R0, Rs=R0, Rd=R0
0x0008	E8BD4000	POP {LR}	Cond=E, opcode=8BD, Rn=D
0x000C	E12FFF1E	BX LR	Cond=E, opcode=12FFF1, Rm=E



0x0010	E92D4010	PUSH {R4, LR}	Reglist = R4 + LR
0x0014	E24DD004	SUB SP, SP, #4	Imm = 4
0x0018	E3A04005	MOV R4, #5	Imm = 5
0x001C	E58D4000	STR R4, [SP, #0]	Offset = 0
0x0020	E1A00004	MOV R0, R4	Rm = R4
0x0024	EBFFFFFF5	BL square	Offset = -11 (vers 0x0000)
0x0028	E28DD004	ADD SP, SP, #4	Imm = 4
0x002C	E8BD4010	POP {R4, LR}	Reglist = R4 + LR
0x0030	E12FFF1E	BX LR	Retour

### 9.7.6 Étape 5 : Exécution (Cycle par Cycle)

Trace d'exécution sur le CPU (simplifié) :

EXÉCUTION PAS À PAS		
Cycle	PC / Instruction	État après exécution
1	0x0010 PUSH {R4,LR}	SP=0xFFFF8, Mem[SP]=LR, R4
2	0x0014 SUB SP,SP,#4	SP=0xFFFF4
3	0x0018 MOV R4,#5	R4=5
4	0x001C STR R4,[SP]	Mem[0xFFFF4]=5 (n=5)
5	0x0020 MOV R0,R4	R0=5 (argument pour square)
6	0x0024 BL square	LR=0x0028, PC=0x0000
		— Entrée dans square —
7	0x0000 PUSH {LR}	SP=0xFFFF0, Mem[SP]=0x0028
8	0x0004 MUL R0,R0,R0	R0=5*5=25
9	0x0008 POP {LR}	LR=0x0028, SP=0xFFFF4
10	0x000C BX LR	PC=0x0028
		— Retour dans main —
11	0x0028 ADD SP,SP,#4	SP=0xFFFF8
12	0x002C POP {R4,LR}	R4 et LR restaurés, SP=0x10000
13	0x0030 BX LR	Retour au système avec R0=25

Résultat final : R0 = 25 (square(5) = 5 \* 5 = 25)

### 9.7.7 Visualisation de la Pile

Adresse      Avant main      Après PUSH      Après SUB      Pendant square

	(SP=0x10000)	(SP=0xFFFF8)	(SP=0xFFFF4)	(SP=0xFFFF0)
0x10000	[libre]	[libre]	[libre]	[libre]
0x0FFFC		LR (retour)	LR (retour)	LR (retour)
0x0FFF8		R4 (sauvé)	R4 (sauvé)	R4 (sauvé)
0x0FFF4			n = 5	n = 5
0x0FFF0				LR = 0x0028
	↑ SP	↑ SP	↑ SP	↑ SP

### 9.7.8 Ce qui se passe dans le Hardware

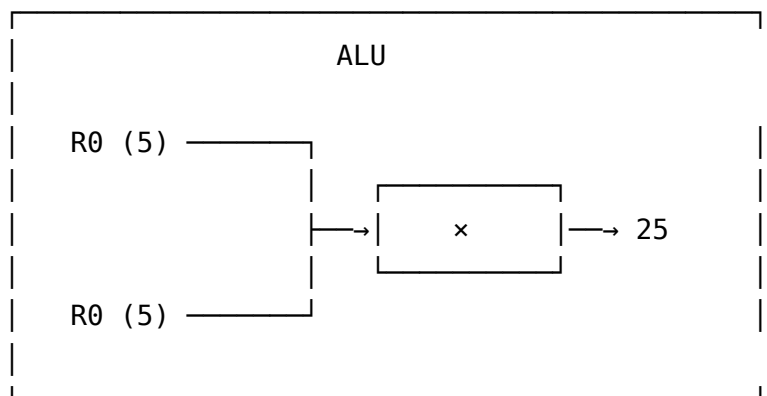
À chaque cycle, le CPU effectue le cycle Fetch-Decode-Execute :

Cycle 8 : MUL R0, R0, R0

1. FETCH : PC=0x0004 → Instruction Register = 0xE0000090  
PC = PC + 4 (préparation instruction suivante)

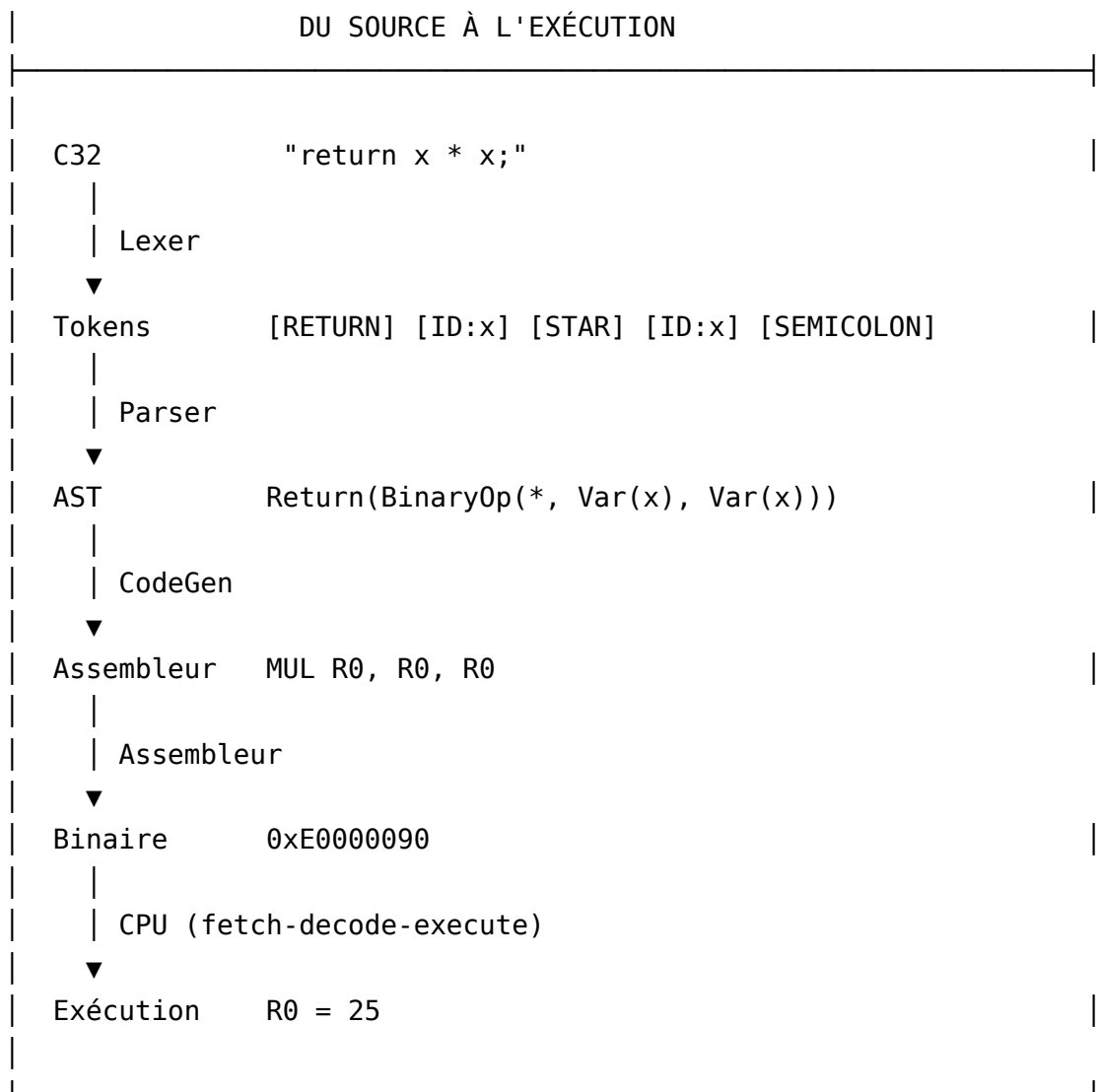
2. DECODE : Opcode = MUL  
Rd = R0 (destination)  
Rm = R0 (premier opérande)  
Rs = R0 (second opérande)  
→ Activer le multiplicateur de l'ALU

3. EXECUTE :



4. WRITE BACK : R0 = 25

### 9.7.9 Résumé du Voyage



Cette trace montre comment chaque couche d'abstraction transforme le code : - Le **lexer** voit des caractères → produit des tokens - Le **parser** voit des tokens → produit une structure (AST) - Le **codegen** voit un AST → produit de l'assembleur - L'**assembleur** voit des mnémoniques → produit du binaire - Le **CPU** voit du binaire → exécute des opérations

## 9.8 Construisez Votre Propre Compilateur !

Le simulateur web contient une section **Compilateur: Construction** avec **18 exercices progressifs** organisés en 7 phases. Vous construirez un mini-compilateur qui génère du vrai code assembleur A32.

### 9.8.1 Phase 1 : Lexer (Analyse Lexicale)

Le lexer transforme le texte en tokens.

Exercice	Description
1.1 Reconnaître un Chiffre	Implémenter <code>is_digit(c)</code> pour détecter '0'-'9'
1.2 Lire un Nombre	Parser un entier depuis une chaîne
1.3 Compter les Tokens	Compter les tokens dans "12 + 34 * 5"

### 9.8.2 Phase 2 : Parser (Analyse Syntaxique)

Le parser construit une représentation structurée et évalue les expressions.

Exercice	Description
2.1 Précédence des Opérateurs	Déterminer la priorité ( $*$ $>$ $+$ )
2.2 Évaluer une Opération	Évaluer $3 + 4$ ou $6 * 7$
2.3 Parser avec Précédence	Descente récursive pour $2 + 3 * 4$
2.4 Parenthèses	Supporter $(2 + 3) * 4$

### 9.8.3 Phase 3 : Émission ASM (Génération de Code)

Générer des instructions A32 sous forme de chaînes.

Exercice	Description
3.1 Générer MOV	Produire "MOV R0, #42"
3.2 Opération Binaire	Mapper $+$ $\rightarrow$ ADD, $*$ $\rightarrow$ MUL
3.3 Comparaison	Générer CMP et codes de condition

### 9.8.4 Phase 4 : CodeGen Expressions

Générer du code A32 complet pour des expressions.

Exercice	Description
4.1 Constante → A32	Générer code pour charger une constante
4.2 Addition → A32	$a + b \rightarrow \text{MOV } R0, \#a / \text{MOV } R1, \#b / \text{ADD } R0, R0, R1$
4.3 Expression → A32	Expression complète avec précedence

### 9.8.5 Phase 5 : Structures de Contrôle

Générer du code pour if/else et while.

Exercice	Description
5.1 If/Else → A32	Générer les sauts conditionnels et labels
5.2 While → A32	Générer les boucles avec labels

### 9.8.6 Phase 6 : Fonctions

Gérer les appels de fonction et la pile.

Exercice	Description
6.1 Prologue/Épilogue	Sauvegarder LR, réserver la pile
6.2 Appel de Fonction	Passer les arguments, appeler avec BL

### 9.8.7 Phase 7 : Projet Final

Exercice	Description
7.1 Mini-Compilateur Complet	Compiler une expression en A32 exécutable

Le projet final combine toutes les phases : lexer → parser → codegen pour produire du code assembleur A32 fonctionnel.

### 9.8.8 Techniques Clés

Ces exercices utilisent la technique de **descente récursive** :

- `parse_expr()` gère + et - (basse priorité)
  - `parse_term()` gère \* et / (haute priorité)
  - `parse_factor()` gère les nombres et les parenthèses
- 

## 9.9 Exercices Pratiques

### 9.9.1 Exercices sur le Simulateur Web

La section **C32** du simulateur web vous permet de compiler et exécuter du C32.

Catégorie	Exercices
Bases	Variables, Expressions, Modulo, Incrémentation
Contrôle	Conditions, Else-If, Maximum de 3
Boucles	For, While, Imbriquées, Multiplication
Fonctions	Appels, Paramètres, Valeur Absolue, Min/Max
Tableaux	Accès, Maximum, Comptage
Pointeurs	Adresses, Swap, Tableaux via pointeurs
Récursion	Factorielle, Fibonacci, PGCD
Algorithmes	Tri à Bulles, Recherche Binaire

### 9.9.2 Exercice : Traduire manuellement

Traduisez ce code C32 en assembleur à la main :

```
int sum = 0;
for (int i = 1; i <= 10; i = i + 1) {
    sum = sum + i;
}
```

Comparez avec la sortie du compilateur !

---

## 9.10 Ce qu'il faut retenir

1. **Le compilateur traduit** : C32 (lisible) → Assembleur (exécutable)

2. **Trois phases** : Lexer → Parser → Générateur de code
3. **Les variables locales vivent sur la pile** : Accès via [SP, #offset]
4. **Les structures de contrôle deviennent des sauts** : if → CMP + B
5. **Les fonctions suivent une convention** : Arguments en R0-R3, retour en R0

**Prochaine étape** : Au Chapitre 8, nous explorerons le langage C32 en détail — sa syntaxe, ses types, et ses possibilités.

---

**Conseil** : Pour vraiment comprendre le compilateur, écrivez du C32 et regardez l'assembleur généré. Cherchez à prédire ce que le compilateur va produire !

---

## 9.11 Auto-évaluation

Testez votre compréhension avant de passer au chapitre suivant.

### 9.11.1 Questions de compréhension

- Q1.** Quelles sont les trois phases principales d'un compilateur ?
- Q2.** Comment le compilateur gère-t-il les variables locales ?
- Q3.** Comment un if-else est-il traduit en assembleur ?
- Q4.** Quelle est la convention d'appel pour les arguments de fonction ?
- Q5.** Pourquoi le compilateur génère-t-il un prologue et un épilogue pour chaque fonction ?

### 9.11.2 Mini-défi pratique

Prédisez l'assembleur généré pour ce code C32 :

```
int double_it(int x) {  
    return x + x;  
}
```

*Les solutions se trouvent dans le document **Seed Solutions**.*

### 9.11.3 Checklist de validation

Avant de passer au chapitre 8, assurez-vous de pouvoir :

- ☐ Décrire le rôle du lexer, parser, et codegen
- ☐ Expliquer comment les variables locales sont stockées
- ☐ Traduire un if-else simple en assembleur
- ☐ Connaître la convention d'appel (R0-R3, pile, LR)
- ☐ Comprendre le prologue/épilogue d'une fonction



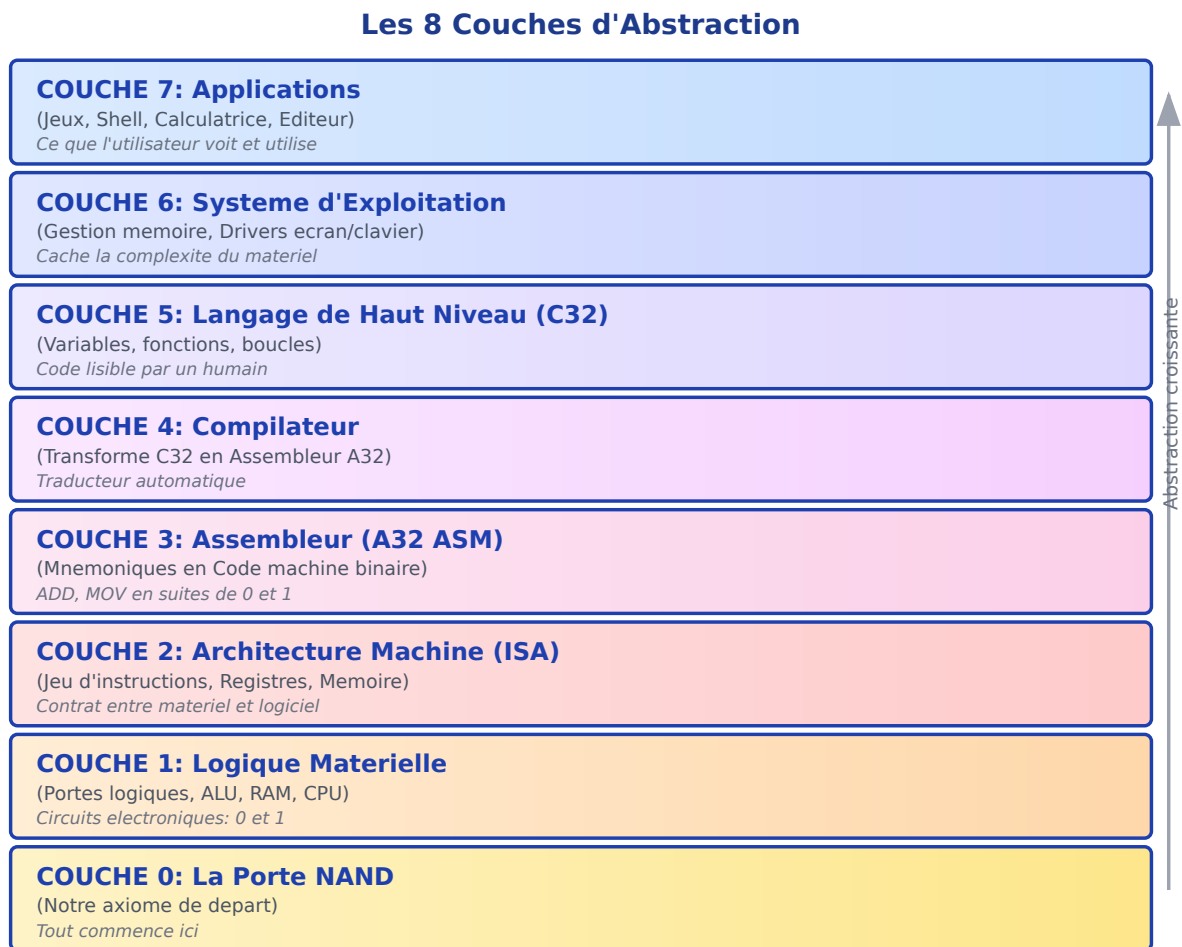
## 10 Langage de Haut Niveau (C32)

“Le logiciel est l’esprit qui anime la machine.”

Jusqu’à présent, nous avons construit le matériel et appris à lui parler en assembleur. Mais écrire des applications complexes en assembleur est laborieux. C’est ici qu’intervient le **C32** — un langage de haut niveau qui vous permet de vous concentrer sur la **logique** de votre programme.

---

## 10.1 Où en sommes-nous ?



**Figure 10.1:** Position dans l'architecture

*Nous sommes à la Couche 5 : Langage de Haut Niveau (C32) - Variables, fonctions, boucles*

Le C32 est un sous-ensemble du langage C. Si vous connaissez le C, le Java ou le C++, vous vous sentirez chez vous.

## 10.2 Pourquoi un Langage de Haut Niveau ?

### 10.2.1 Le problème de l'assembleur

Assembleur

C32

```

MOV R0, #0                int sum = 0;
MOV R1, #1                for (int i = 1; i <= 10; i = i + 1) {
loop:                     sum = sum + i;
    CMP R1, #10           }
    B.GT done
    ADD R0, R0, R1
    ADD R1, R1, #1
    B loop
done:

```

Le C32 est : - **Plus lisible** : Variables nommées, structures de contrôle - **Plus maintenable** : Moins de code, moins de bugs - **Portable** : Le même code peut cibler différentes architectures

### 10.2.2 L'abstraction

```

[ Pensée Humaine ] → "Calculer la moyenne"
      ↓
[ Langage C32 ]    → sum = sum + tab[i];
      ↓
[ Assembleur A32 ] → LDR R0, [R1, R2]; ADD R3, R3, R0...
      ↓
[ Code Machine ]   → 0xE0833000...

```

---

## 10.3 Spécification du Langage C32

### 10.3.1 Les Types de Données

Type	Taille	Description
int	32 bits	Entier signé (complément à 2)
uint	32 bits	Entier non-signé
char	8 bits	Caractère ASCII
bool	1 bit	true ou false
void	—	Pour les fonctions sans retour
type*	32 bits	Pointeur (adresse mémoire)

### 10.3.2 Variables

```
int x = 42;           // Variable globale ou locale
int tab[10];          // Tableau de 10 entiers
int* p = &x;          // Pointeur vers x
```

### 10.3.3 Portée des variables

- **Globales** : Déclarées hors des fonctions, accessibles partout
  - **Locales** : Déclarées dans une fonction, vivent sur la pile
- 

## 10.4 Opérateurs

### 10.4.1 Arithmétiques

Opérateur	Signification
+	Addition
-	Soustraction
*	Multiplication
/	Division
%	Modulo (reste)

### 10.4.2 Comparaison

Opérateur	Signification
==	Égal
!=	Différent
<	Inférieur
>	Supérieur
<=	Inférieur ou égal
>=	Supérieur ou égal

### 10.4.3 Logiques

Opérateur	Signification
&&	ET logique
\ \	OU logique
!	NON logique

### 10.4.4 Binaires

Opérateur	Signification
&	ET bit à bit
\	OU bit à bit
^	XOR bit à bit
~	Inversion
<<	Décalage gauche
>>	Décalage droite

## 10.5 Structures de Contrôle

### 10.5.1 If / Else

```
if (score > 100) {  
    win();  
} else if (score > 50) {  
    try_again();  
} else {  
    game_over();  
}
```

### 10.5.2 While

```
while (x < 10) {  
    x = x + 1;  
}
```

### 10.5.3 For

```
for (int i = 0; i < 10; i = i + 1) {  
    sum = sum + i;  
}
```

### 10.5.4 Do-While

```
do {  
    x = x - 1;  
} while (x > 0);
```

---

## 10.6 Fonctions

### 10.6.1 Définition

```
int add(int a, int b) {  
    return a + b;  
}  
  
void greet() {  
    putchar('H');  
    putchar('i');  
}
```

### 10.6.2 Appel

```
int result = add(5, 3);  
greet();
```

### 10.6.3 Récursion

```
int factorial(int n) {  
    if (n <= 1) return 1;  
    return n * factorial(n - 1);  
}
```

---

## 10.7 Pointeurs et Tableaux

### 10.7.1 Pointeurs

Un pointeur contient une **adresse mémoire** :

```
int x = 42;  
int* p = &x;    // p contient l'adresse de x  
*p = 100;       // x vaut maintenant 100
```

### 10.7.2 Tableaux

Un tableau est une suite de valeurs consécutives en mémoire :

```
int scores[5];  
scores[0] = 10;  
scores[4] = 50;
```

### 10.7.3 Lien entre pointeurs et tableaux

```
int tab[10];  
int* p = tab;    // Équivalent à &tab[0]  
p[3] = 42;       // Équivalent à tab[3] = 42  
*(p + 3) = 42;   // Même chose !
```

### 10.7.4 Arithmétique des Pointeurs

C'est un concept **crucial** mais souvent mal compris. Quand vous ajoutez 1 à un pointeur, il n'avance pas d'un octet, mais d'un **élément** !

#### 10.7.4.1 Le Principe : Scaling par sizeof

```
int* p;      // Pointeur vers int (4 octets)
char* c;     // Pointeur vers char (1 octet)

p = p + 1;   // Avance de 4 octets (sizeof(int))
c = c + 1;   // Avance de 1 octet (sizeof(char))
```

**Pourquoi ?** Parce que  $p + 1$  signifie "l'élément suivant", pas "l'octet suivant".

#### 10.7.4.2 Exemple en Mémoire

Adresse :      0x1000    0x1004    0x1008    0x100C

```
int tab[4] =
```

10	20	30	40
----	----	----	----

p
p+1
p+2
p+3

Si  $p = \&tab[0]$  (adresse 0x1000) : -  $p + 1 = 0x1004$  (pas 0x1001 !) -  $p + 2 = 0x1008$   
 -  $*p = 10$  -  $*(p + 2) = 30 = p[2]$

#### 10.7.4.3 Équivalence Pointeur/Tableau

Ces expressions sont **identiques** :

Forme tableau	Forme pointeur	Signification
<code>tab[i]</code>	<code>*(tab + i)</code>	Valeur à l'indice i
<code>&amp;tab[i]</code>	<code>tab + i</code>	Adresse de l'indice i

#### 10.7.4.4 Différence $*p + 1$ vs $*(p + 1)$

**Attention aux parenthèses !**

```
int tab[3] = {10, 20, 30};
int* p = tab;

*p + 1    // = 10 + 1 = 11  (valeur + 1)
*(p + 1)  // = 20          (élément suivant)
```



#### 10.7.4.5 Soustraction de Pointeurs

La différence entre deux pointeurs donne le **nombre d'éléments** :

```
int tab[10];
int* debut = &tab[0];
int* fin = &tab[7];

int distance = fin - debut; // = 7 (éléments), pas 28 (octets)
```

#### 10.7.4.6 Parcours de Tableau avec Pointeurs

Deux façons équivalentes de parcourir :

```
// Style indexation
for (int i = 0; i < 10; i = i + 1) {
    tab[i] = tab[i] * 2;
}

// Style pointeur
int* p = tab;
int* end = tab + 10;
while (p < end) {
    *p = *p * 2;
    p = p + 1;
}
```

#### 10.7.4.7 Pointeurs vers Différents Types

```
// Même adresse, interprétation différente
int val = 0x41424344; // 'ABCD' en ASCII
int* pi = &val;
char* pc = (char*)&val; // Cast nécessaire

*pi // = 0x41424344 (un int de 4 octets)
pc[0] // = 0x44 = 'D' (premier octet, little-endian)
pc[1] // = 0x43 = 'C'
pc[2] // = 0x42 = 'B'
pc[3] // = 0x41 = 'A'
```

## 10.8 Accès au Matériel (MMIO)

### 10.8.1 L'écran

```
// L'écran commence à 0x00400000
// 320x240 pixels, 1 bit par pixel

void set_pixel(int x, int y) {
    uint* screen = (uint*)0x00400000;
    int offset = y * 10 + (x / 32);
    uint mask = 1 << (31 - (x % 32));
    screen[offset] = screen[offset] | mask;
}

void clear_screen() {
    uint* screen = (uint*)0x00400000;
    for (int i = 0; i < 2400; i = i + 1) {
        screen[i] = 0;
    }
}
```

### 10.8.2 Le clavier

```
// Le clavier est à 0x00402600

int get_key() {
    int* keyboard = (int*)0x00402600;
    return *keyboard;
}

void wait_key() {
    while (get_key() == 0) {
        // Attendre
    }
}
```

---

## 10.9 Exemple Complet

```
// Programme qui dessine un rectangle et attend une touche

extern void putchar(char c);

int main() {
    // Dessiner un rectangle 10x5 à la position (20, 30)
    uint* screen = (uint*)0x00400000;

    for (int y = 30; y < 35; y = y + 1) {
        for (int x = 20; x < 30; x = x + 1) {
            int offset = y * 10 + (x / 32);
            uint mask = 1 << (31 - (x % 32));
            screen[offset] = screen[offset] | mask;
        }
    }

    // Afficher un message
    putchar('D');
    putchar('o');
    putchar('\n');
    putchar('e');
    putchar('!');

    // Attendre une touche
    int* kbd = (int*)0x00402600;
    while (*kbd == 0) {}

    return 0;
}
```

---

## 10.10 Exercices Pratiques

### 10.10.1 Exercices sur le Simulateur Web

La section **C32** contient de nombreux exercices progressifs :

Catégorie	Exercices clés
<b>Bases</b>	Variables, Expressions, Modulo
<b>Contrôle</b>	Conditions, Else-If, Opérateurs Logiques
<b>Boucles</b>	For, While, Imbriquées

---

Catégorie	Exercices clés
<b>Fonctions</b>	Paramètres, Valeur Absolue, Min/Max
<b>Tableaux</b>	Accès, Maximum, Comptage
<b>Pointeurs</b>	Adresses, Swap
<b>Récursion</b>	Factorielle, Fibonacci, PGCD
<b>Algorithmes</b>	Tri à Bulles, Recherche Binaire
<b>Graphique</b>	Pixel, Ligne, Rectangle, Damier

---

### 10.10.2 Défis suggérés

1. **Hello World** : Affichez votre nom à l'écran
2. **Jeu de devinette** : Le programme choisit un nombre, l'utilisateur devine
3. **Calculatrice** : Lisez deux nombres et affichez leur somme

---

## 10.11 Les Structures (Structs)

Le C32 supporte les structures (structs) pour regrouper plusieurs variables.

### 10.11.1 Définition d'une structure

```
struct Point {  
    int x;  
    int y;  
};
```

### 10.11.2 Utilisation

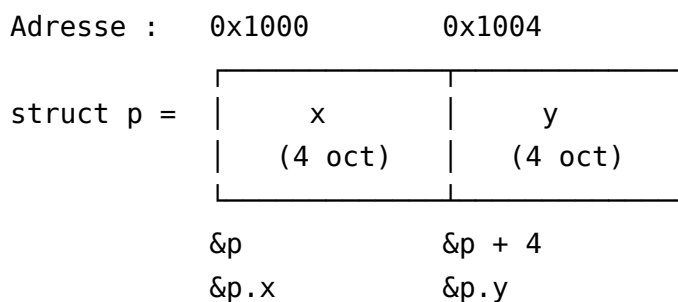
```
struct Point p;    // Déclarer une variable de type struct  
p.x = 10;          // Accéder aux champs avec .  
p.y = 20;
```

### 10.11.3 Organisation en Mémoire

**Concept clé** : Les champs d'une structure sont placés **consécutivement** en mémoire.

```
struct Point {
    int x;    // Offset 0, taille 4
    int y;    // Offset 4, taille 4
};           // Taille totale : 8 octets
```

En mémoire (si p est à l'adresse 0x1000) :



### 10.11.4 Calcul des Offsets

Le compilateur calcule l'**offset** de chaque champ :

```
struct Player {
    int health;    // Offset 0
    int x;         // Offset 4
    int y;         // Offset 8
    char name[16]; // Offset 12
};                // Taille totale : 28 octets
```

Quand vous écrivez `player.y`, le compilateur génère :

```
; player.y = 100
; Si R0 contient l'adresse de player :
MOV R1, #100
STR R1, [R0, #8] ; Offset de y = 8
```

### 10.11.5 Alignement (Padding)

En C standard, les structures peuvent avoir du "padding" pour l'alignement. En C32, on suppose un alignement simple sur 4 octets pour les int.

```
struct Mixed {
    char a;    // Offset 0, taille 1
    // (3 octets de padding)
    int b;     // Offset 4, taille 4
    char c;    // Offset 8, taille 1
    // (3 octets de padding)
};            // Taille : 12 octets (pas 6 !)
```

### 10.11.6 Tableaux de Structures

```
struct Point points[3];

// En mémoire (chaque Point = 8 octets) :
// points[0] à offset 0
// points[1] à offset 8
// points[2] à offset 16
```

Pour accéder à `points[i].y` :

```
adresse = base + i * sizeof(struct Point) + offset_y
        = base + i * 8 + 4
```

### 10.11.7 Pointeur vers structure

```
struct Point *ptr = &p;
ptr->x = 30;        // Accéder via pointeur avec ->
ptr->y = 40;
```

### 10.11.8 Exemple complet

```
struct Point { int x; int y; };

int distance_sq(struct Point *p) {
    return p->x * p->x + p->y * p->y;
}

int main() {
    struct Point p;
    p.x = 3;
    p.y = 4;
```

```
    return distance_sq(&p); // Retourne 25
}
```

### 10.11.9 Structures imbriquées

```
struct Point { int x; int y; };
struct Rectangle {
    struct Point corner;
    int width;
    int height;
};

int main() {
    struct Rectangle r;
    r.corner.x = 0;
    r.corner.y = 0;
    r.width = 100;
    r.height = 50;
    return r.width * r.height; // Retourne 5000
}
```

---

## 10.12 Limitations du C32

Pour rester simple et pédagogique, le C32 a quelques limites :

Fonctionnalité	État
struct	Supporté
float, double	Non supporté
malloc/free	Via OS uniquement
Chaînes de caractères	Basique
Préprocesseur	Minimal

---

## 10.13 Ce qu'il faut retenir

1. **C32 simplifie la programmation** : Variables nommées, structures de contrôle
2. **Les types de base** : int, char, bool, void, pointeurs
3. **Pointeurs = adresses** : Accès direct à la mémoire
4. **MMIO** : Écran à 0x00400000, clavier à 0x00402600
5. **Fonctions** : Modularité et réutilisation du code

**Prochaine étape** : Au Chapitre 9, nous construirons un **Système d'Exploitation** minimal — gestion mémoire, graphiques, entrées/sorties.

---

**Conseil** : Le C32 est proche du C. Si vous voulez aller plus loin, apprenez le C — c'est le langage de base de Linux, Windows, et de presque tous les systèmes embarqués !

---

## 10.14 Auto-évaluation

Testez votre compréhension avant de passer au chapitre suivant.

### 10.14.1 Questions de compréhension

- Q1.** Quelle est la différence entre int et uint en C32 ?
- Q2.** Qu'est-ce qu'un pointeur et comment l'utilise-t-on ?
- Q3.** Comment accède-t-on à l'écran en C32 ?
- Q4.** Quelle est la syntaxe d'une boucle for en C32 ?
- Q5.** Comment définit-on et utilise-t-on un tableau en C32 ?

### 10.14.2 Mini-défi pratique

Écrivez une fonction C32 qui calcule la somme des éléments d'un tableau :

```
int sum(int *arr, int len) {  
    // À compléter  
}
```

Les solutions se trouvent dans le document **Seed\_Solutions**.



### **10.14.3 Checklist de validation**

Avant de passer au chapitre 9, assurez-vous de pouvoir :

- ☐ Utiliser les types de base : `int`, `uint`, `char`, `bool`
- ☐ Déclarer et utiliser des pointeurs
- ☐ Accéder à la mémoire mappée (écran, clavier)
- ☐ Écrire des boucles `for` et `while`
- ☐ Manipuler des tableaux et des chaînes de caractères

# 11 Système d'Exploitation

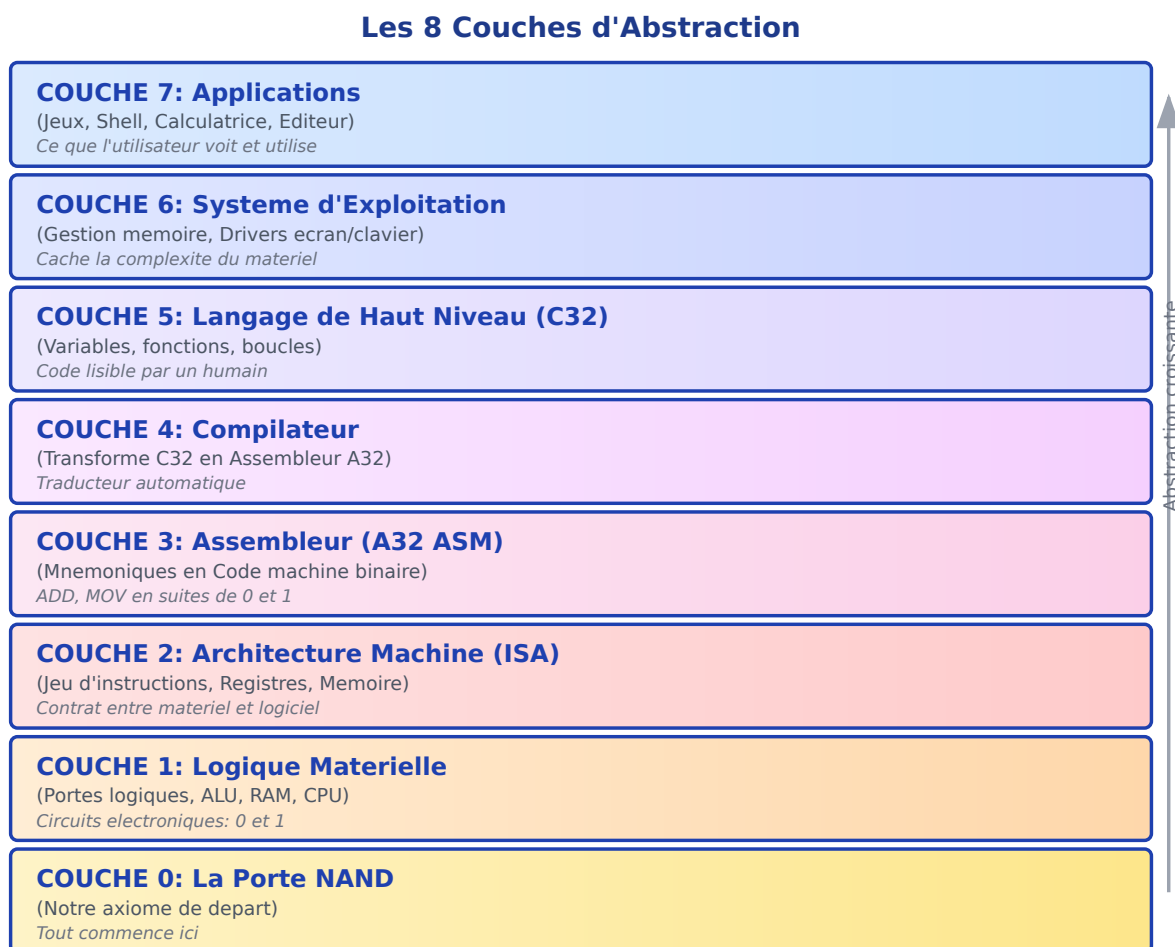
“Un OS est ce qui reste quand on a enlevé tout ce qui est utile.” — Ken Thompson

Félicitations ! Vous avez construit le matériel, l'assembleur et le compilateur. Votre machine nand2c est fonctionnelle. Mais pour l'instant, chaque programmeur doit réinventer la roue : comment dessiner un cercle ? Comment lire une chaîne de caractères ? Comment gérer la mémoire dynamiquement ?

Dans ce chapitre, nous allons construire un **Système d'Exploitation** minimal qui simplifie l'accès au matériel et fournit des services essentiels.

---

## 11.1 Où en sommes-nous ?



**Figure 11.1:** Position dans l'architecture

*Nous sommes à la Couche 6 : Système d'Exploitation - Le sommet de la pyramide logicielle !*

APPLICATIONS	← Vous écrivez ici
SYSTÈME D'EXPLOITATION malloc, screen, keyboard, string	← Ce chapitre
COMPILATEUR C32	← Chapitre 7-8
ASSEMBLEUR A32	← Chapitre 6
CPU + RAM	← Chapitre 3-5

## 11.2 Qu'est-ce qu'un Système d'Exploitation ?

### 11.2.1 Définition

Un **système d'exploitation** (OS) est la couche logicielle qui :

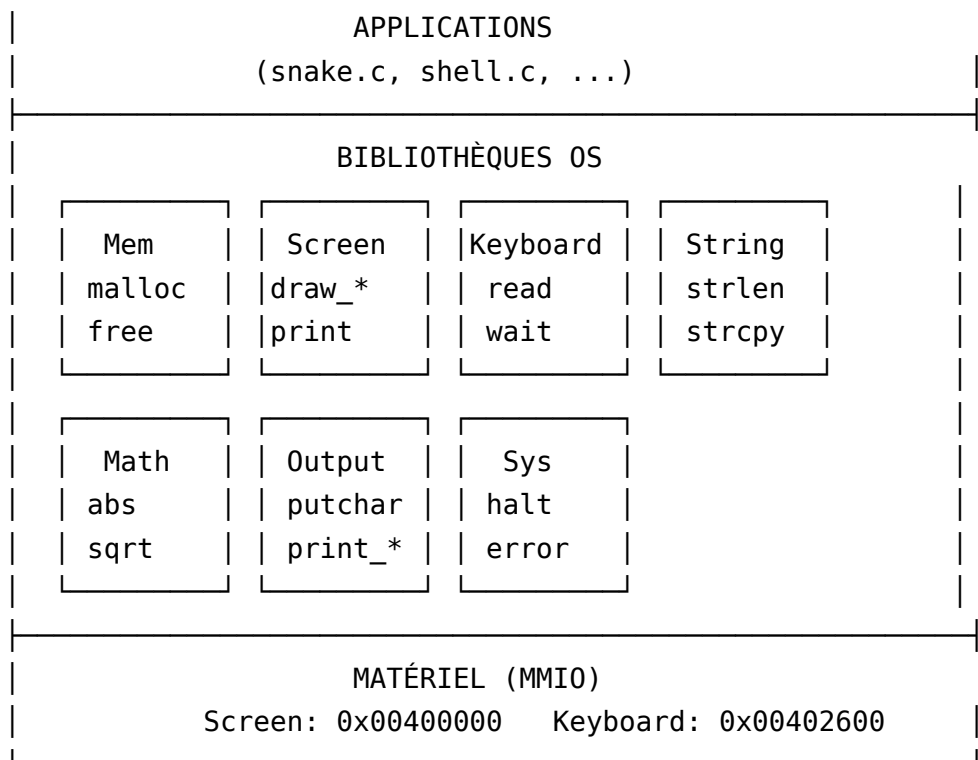
1. **Gère les ressources matérielles** (CPU, mémoire, périphériques)
2. **Fournit des abstractions** aux programmes (fichiers, processus, fenêtres)
3. **Isole les programmes** les uns des autres (protection)
4. **Offre des services** via des appels système (syscalls)

### 11.2.2 Les fonctions d'un OS complet

Fonction	Description	Dans nand2c ?
<b>Gestion mémoire</b>	Allouer/libérer la mémoire	<input type="checkbox"/> Oui
<b>Graphiques</b>	Dessiner à l'écran	<input type="checkbox"/> Oui
<b>Entrées</b>	Lire le clavier	<input type="checkbox"/> Oui
<b>Sorties</b>	Afficher du texte	<input type="checkbox"/> Oui
<b>Chaînes</b>	Manipuler du texte	<input type="checkbox"/> Oui
<b>Mathématiques</b>	Fonctions avancées	<input type="checkbox"/> Oui
<b>Fichiers</b>	Sauvegarder des données	<input type="checkbox"/> Non
<b>Réseau</b>	Communication	<input type="checkbox"/> Non
<b>Multitâche</b>	Plusieurs programmes	Basique
<b>Protection</b>	Isolation mémoire	<input type="checkbox"/> Non

Notre OS nand2c est un **OS minimal** orienté vers l'apprentissage. Il n'a pas de système de fichiers ni de protection mémoire, mais il illustre les concepts fondamentaux.

### 11.2.3 Architecture de notre OS



## 11.3 Le Bootstrap : Comment l'OS Démarre

### 11.3.1 Le problème du démarrage

Quand le CPU démarre, il ne connaît rien : - Pas de système d'exploitation - Pas de notion de "programme" - Juste : "lire l'instruction à l'adresse 0x0000 et l'exécuter"

### 11.3.2 La séquence de démarrage

1. Reset du CPU
  - ↓
2. PC = 0x00000000
  - ↓
3. Fetch première instruction
  - ↓
4. Code de bootstrap (notre "BIOS")
  - Initialise la pile (SP)
  - Initialise le tas (heap)
  - Appelle main()
  - ↓

## 5. Programme utilisateur s'exécute

### 11.3.3 Le code de bootstrap

```
; Bootstrap - Première instruction exécutée
.text
.global _start

_start:
    ; 1. Initialiser le Stack Pointer
    MOV SP, #0x00100000    ; Pile en haut de la RAM

    ; 2. Initialiser les variables globales à 0
    BL __init_bss

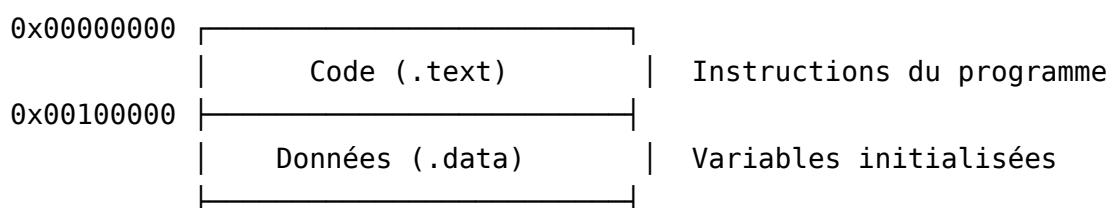
    ; 3. Initialiser le tas (heap)
    BL __init_heap

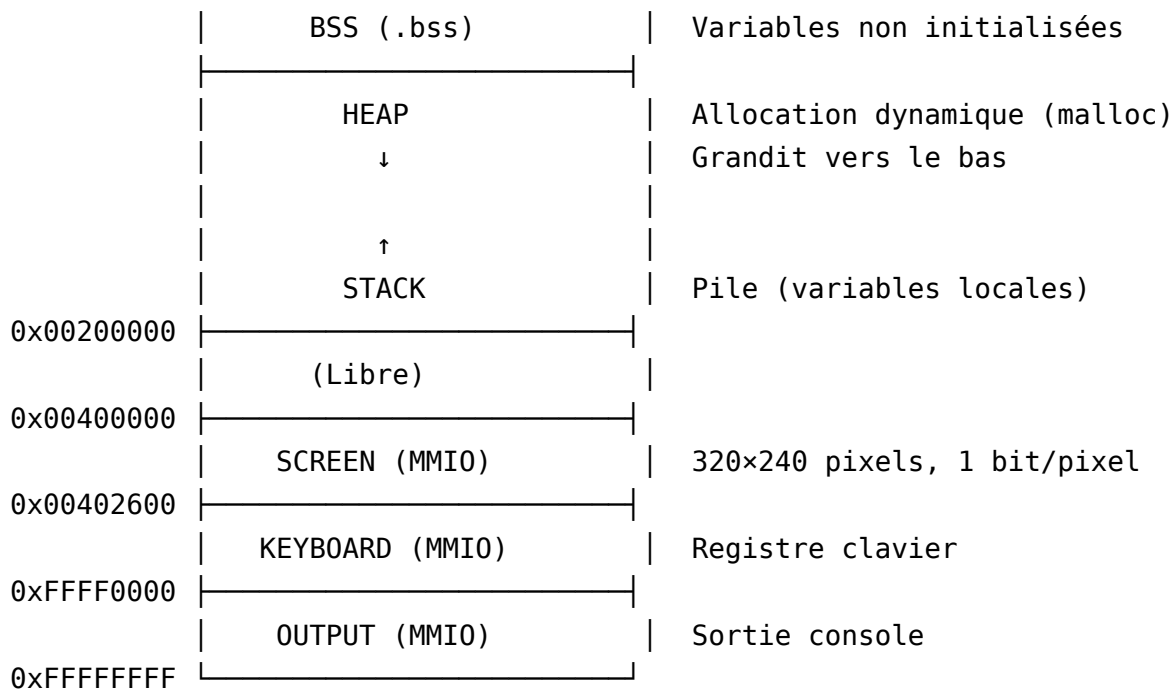
    ; 4. Appeler main()
    BL main

    ; 5. Si main() retourne, arrêter le CPU
    SVC #0x10              ; syscall: halt

__init_bss:
    ; Mettre à zéro la section .bss (variables non initialisées)
    LDR R0, =__bss_start
    LDR R1, =__bss_end
    MOV R2, #0
.Lloop:
    CMP R0, R1
    B.GE .Ldone
    STR R2, [R0]
    ADD R0, R0, #4
    B .Lloop
.Ldone:
    BX LR
```

### 11.3.4 La carte mémoire





## 11.4 Gestion de la Mémoire

### 11.4.1 Le problème

Jusqu'à présent, nous avons utilisé : - **Variables globales** : taille fixée à la compilation - **Variables locales** : sur la pile, libérées automatiquement

```
int buffer[100];           // Global : 100 éléments, toujours
void foo() {
    int temp[10];          // Local : 10 éléments, durée de foo()
}
```

Mais que faire si on veut : - Allouer une taille **inconnue à la compilation** ? - Garder des données **au-delà de la fonction** ? - Créer des **structures de données dynamiques** (listes, arbres) ?

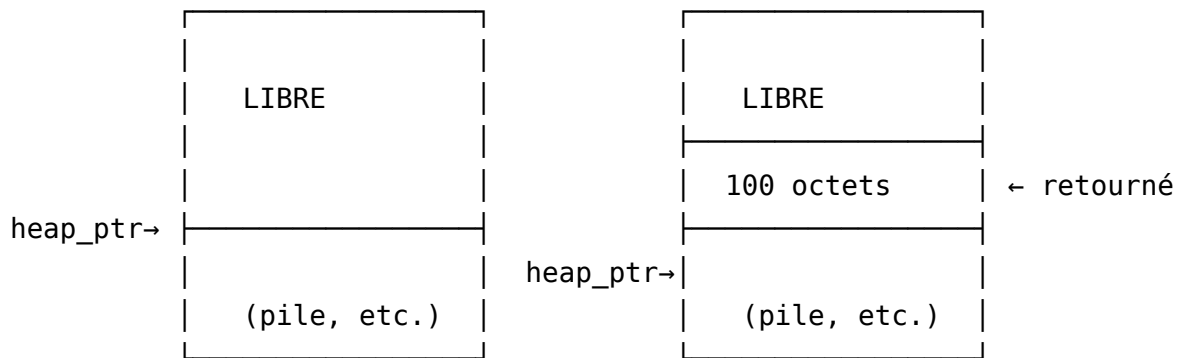
**Solution** : L'allocation dynamique avec malloc() et free().

### 11.4.2 Le Tas (Heap)

Le **tas** est une zone mémoire gérée dynamiquement :

Avant malloc(100)

Après malloc(100)



### 11.4.3 Allocateur “Bump” (Version Simple)

L'allocateur le plus simple : un pointeur qui avance.

```
// Variables globales de l'allocateur
char* heap_start = (char*)0x00110000; // Début du tas
char* heap_end   = (char*)0x001F0000; // Fin du tas
char* heap_ptr; // Position actuelle

void heap_init() {
    heap_ptr = heap_start;
}

void* malloc(int size) {
    // Vérifier qu'il reste de la place
    if (heap_ptr + size > heap_end) {
        return 0; // NULL - plus de mémoire !
    }

    // Aligner sur 4 octets (important pour les performances)
    size = (size + 3) & ~3;

    // Réserver l'espace
    void* result = heap_ptr;
    heap_ptr = heap_ptr + size;

    return result;
}

void free(void* ptr) {
    // Ne fait rien !
    // La mémoire n'est jamais récupérée.
}
```

**Avantages** : - Très simple à implémenter - Très rapide (O(1)) - Pas de fragmentation



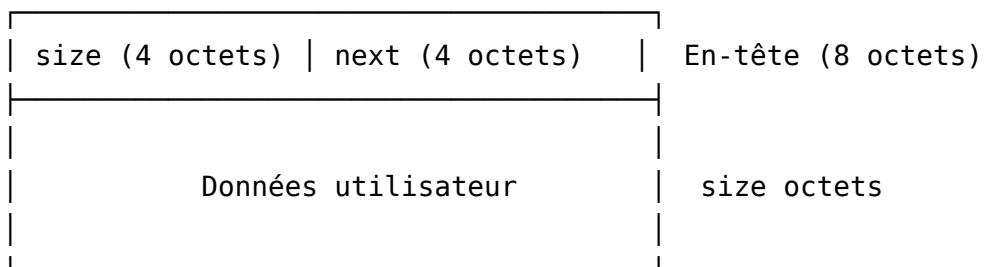
**Inconvénients** : - La mémoire libérée n'est jamais réutilisée - Fuite mémoire garantie à long terme

**Utilisation idéale** : Programmes courts où on alloue beaucoup mais libère peu.

#### 11.4.4 Allocateur par Liste Libre (Version Avancée)

Pour réutiliser la mémoire, on maintient une **liste des blocs libres**.

##### 11.4.4.1 Structure d'un bloc



##### 11.4.4.2 Implémentation

```
typedef struct Block {
    int size;           // Taille des données (sans l'en-tête)
    struct Block* next; // Prochain bloc libre (ou NULL)
} Block;

Block* free_list = 0; // Liste des blocs libres
char* heap_ptr;      // Pour les nouvelles allocations

void heap_init() {
    heap_ptr = (char*)0x00110000;
    free_list = 0;
}

void* malloc(int size) {
    // Aligner sur 8 octets
    size = (size + 7) & ~7;

    // 1. Chercher un bloc libre de taille suffisante
    Block* prev = 0;
    Block* curr = free_list;

    while (curr != 0) {
        if (curr->size >= size) {
```

```

        // Trouvé ! Retirer de la liste libre
        if (prev == 0) {
            free_list = curr->next;
        } else {
            prev->next = curr->next;
        }
        // Retourner l'adresse après l'en-tête
        return (void*)((char*)curr + 8);
    }
    prev = curr;
    curr = curr->next;
}

// 2. Pas de bloc libre : allouer depuis le tas
Block* new_block = (Block*)heap_ptr;
heap_ptr = heap_ptr + 8 + size;

new_block->size = size;
new_block->next = 0;

return (void*)((char*)new_block + 8);
}

void free(void* ptr) {
    if (ptr == 0) return;

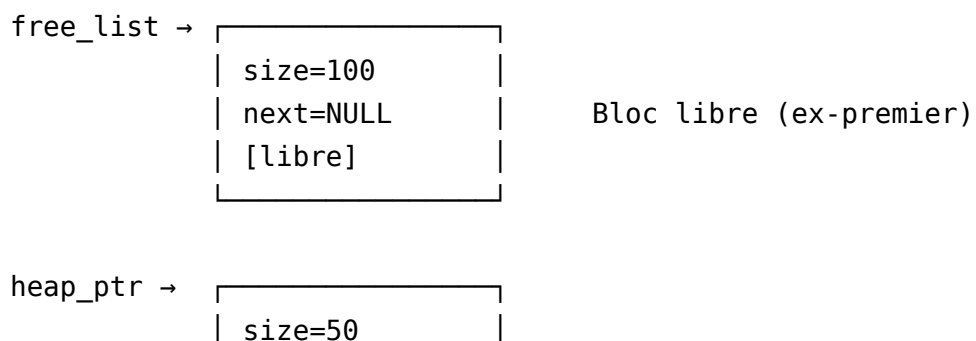
    // Retrouver l'en-tête (8 octets avant ptr)
    Block* block = (Block*)((char*)ptr - 8);

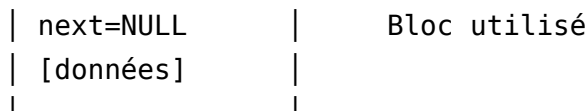
    // Ajouter en tête de la liste libre
    block->next = free_list;
    free_list = block;
}

```

#### 11.4.4.3 Visualisation

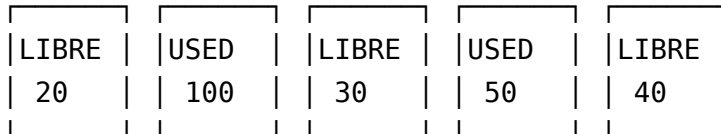
Après malloc(100), malloc(50), free(premier bloc) :





### 11.4.5 Fragmentation

**Problème** : Après plusieurs malloc/free, la mémoire devient “fragmentée” :



Total libre : 90 octets

Mais impossible d'allouer 80 octets d'un bloc !

**Solutions** (non implémentées dans nand2c) : - **Coalescence** : Fusionner les blocs libres adjacents - **Compactage** : Déplacer les blocs pour éliminer les trous - **Buddy allocator** : Diviser en puissances de 2

## 11.5 Bibliothèque Graphique (Screen)

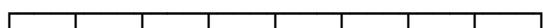
### 11.5.1 L'écran Memory-Mapped

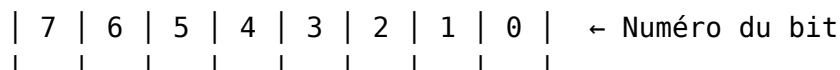
L'écran nand2c est accessible via MMIO :

Propriété	Valeur
Adresse base	0x00400000
Résolution	320 × 240 pixels
Couleurs	1 bit/pixel (noir/blanc)
Organisation	8 pixels par octet, MSB à gauche
Taille totale	320 × 240 / 8 = 9600 octets

### 11.5.2 Organisation des pixels

Octet à l'adresse 0x00400000 :





↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓  
 pixel 0 1 2 3 4 5 6 7 (première ligne)

Ligne y, colonne x :

octet = SCREEN\_BASE + y \* 40 + x / 8

bit = 7 - (x % 8)

### 11.5.3 Fonctions de base

```

char* SCREEN = (char*)0x00400000;
int current_color = 1; // 1 = blanc, 0 = noir

void screen_init() {
    // Effacer l'écran (tout noir)
    int i;
    for (i = 0; i < 9600; i = i + 1) {
        SCREEN[i] = 0;
    }
}

void screen_set_color(int color) {
    current_color = color;
}

void screen_draw_pixel(int x, int y) {
    // Vérifier les limites
    if (x < 0 || x >= 320 || y < 0 || y >= 240) {
        return;
    }

    // Calculer l'adresse et le masque
    int byte_offset = y * 40 + x / 8;
    int bit_mask = 1 << (7 - (x % 8));

    if (current_color) {
        // Allumer le pixel (OR)
        SCREEN[byte_offset] = SCREEN[byte_offset] | bit_mask;
    } else {
        // Éteindre le pixel (AND NOT)
        SCREEN[byte_offset] = SCREEN[byte_offset] & (~bit_mask);
    }
}

```

### 11.5.4 Algorithme de Bresenham (Lignes)

Pour dessiner des lignes **sans multiplication ni division** :

```
int abs(int x) {
    if (x < 0) return -x;
    return x;
}

void screen_draw_line(int x1, int y1, int x2, int y2) {
    int dx = abs(x2 - x1);
    int dy = abs(y2 - y1);
    int sx = (x1 < x2) ? 1 : -1; // Direction x
    int sy = (y1 < y2) ? 1 : -1; // Direction y
    int err = dx - dy;

    while (1) {
        screen_draw_pixel(x1, y1);

        // Arrivé à destination ?
        if (x1 == x2 && y1 == y2) break;

        int e2 = 2 * err;

        if (e2 > -dy) {
            err = err - dy;
            x1 = x1 + sx;
        }
        if (e2 < dx) {
            err = err + dx;
            y1 = y1 + sy;
        }
    }
}
```

**Pourquoi Bresenham ?** - Utilise uniquement des **additions et comparaisons**

- Pas de multiplication ni division (lent sur notre CPU) - Résultat visuellement correct

### 11.5.5 Rectangle et Cercle

```
void screen_draw_rect(int x, int y, int w, int h) {
    // Dessiner les 4 côtés
    screen_draw_line(x, y, x + w - 1, y); // Haut
    screen_draw_line(x, y + h - 1, x + w - 1, y + h - 1); // Bas
    screen_draw_line(x, y, x, y + h - 1); // Gauche
```

```
    screen_draw_line(x + w - 1, y, x + w - 1, y + h - 1); // Droite
}

void screen_fill_rect(int x, int y, int w, int h) {
    int i, j;
    for (j = 0; j < h; j = j + 1) {
        for (i = 0; i < w; i = i + 1) {
            screen_draw_pixel(x + i, y + j);
        }
    }
}

// Algorithme de Bresenham pour cercle
void screen_draw_circle(int cx, int cy, int r) {
    int x = r;
    int y = 0;
    int err = 1 - r;

    while (x >= y) {
        // Dessiner 8 points symétriques
        screen_draw_pixel(cx + x, cy + y);
        screen_draw_pixel(cx - x, cy + y);
        screen_draw_pixel(cx + x, cy - y);
        screen_draw_pixel(cx - x, cy - y);
        screen_draw_pixel(cx + y, cy + x);
        screen_draw_pixel(cx - y, cy + x);
        screen_draw_pixel(cx + y, cy - x);
        screen_draw_pixel(cx - y, cy - x);

        y = y + 1;
        if (err < 0) {
            err = err + 2 * y + 1;
        } else {
            x = x - 1;
            err = err + 2 * (y - x) + 1;
        }
    }
}
```

### 11.5.6 Affichage de texte

Pour afficher du texte, on utilise une **police bitmap** :

```
// Police 8x8 pixels (simplifié, seulement quelques caractères)
// Chaque caractère est 8 octets (8 lignes de 8 bits)

void screen_draw_char(int x, int y, char c) {
```

```
int* font = get_font_data(c); // Retourne 8 octets
int row, col;

for (row = 0; row < 8; row = row + 1) {
    int line = font[row];
    for (col = 0; col < 8; col = col + 1) {
        if (line & (1 << (7 - col))) {
            screen_draw_pixel(x + col, y + row);
        }
    }
}

void screen_print(int x, int y, char* text) {
    while (*text != 0) {
        screen_draw_char(x, y, *text);
        x = x + 8; // Avancer de 8 pixels
        text = text + 1;
    }
}
```

---

## 11.6 Entrées / Sorties

### 11.6.1 Sortie console (Output)

```
int* OUTPUT = (int*)0xFFFF0000;

void putchar(char c) {
    *OUTPUT = c;
}

void puts(char* s) {
    while (*s != 0) {
        putchar(*s);
        s = s + 1;
    }
}

void print_int(int n) {
    // Cas négatif
    if (n < 0) {
        putchar('-');
        n = -n;
    }
}
```

```
    }

    // Récursion pour afficher les chiffres dans l'ordre
    if (n >= 10) {
        print_int(n / 10);
    }
    putchar('0' + (n % 10));
}

void print_hex(int n) {
    char* hex = "0123456789ABCDEF";
    int i;

    putchar('0');
    putchar('x');

    for (i = 28; i >= 0; i = i - 4) {
        putchar(hex[(n >> i) & 0xF]);
    }
}
```

### 11.6.2 Entrée clavier (Keyboard)

```
int* KEYBOARD = (int*)0x00402600;

int keyboard_read() {
    return *KEYBOARD;
}

int keyboard_wait() {
    int key;

    // Attendre qu'une touche soit pressée
    while ((key = keyboard_read()) == 0) {
        // Boucle d'attente active (polling)
    }

    // Attendre que la touche soit relâchée
    while (keyboard_read() != 0) {
        // Éviter les répétitions
    }

    return key;
}

// Lire une ligne complète
```



```
int keyboard_read_line(char* buffer, int max_len) {
    int i = 0;
    int key;

    while (i < max_len - 1) {
        key = keyboard_wait();

        if (key == 13) { // Entrée
            break;
        } else if (key == 8 && i > 0) { // Backspace
            i = i - 1;
            putchar(8); // Reculer
            putchar(' '); // Effacer
            putchar(8); // Reculer encore
        } else if (key >= 32 && key < 127) { // Caractère imprimable
            buffer[i] = key;
            i = i + 1;
            putchar(key);
        }
    }

    buffer[i] = 0; // Terminer la chaîne
    putchar(10);   // Nouvelle ligne
    return i;
}
```

---

## 11.7 Bibliothèque String

### 11.7.1 Fonctions essentielles

```
int strlen(char* s) {
    int len = 0;
    while (*s != 0) {
        len = len + 1;
        s = s + 1;
    }
    return len;
}

void strcpy(char* dest, char* src) {
    while (*src != 0) {
        *dest = *src;
        dest = dest + 1;
    }
}
```

```
        src = src + 1;
    }
    *dest = 0;
}

int strcmp(char* a, char* b) {
    while (*a != 0 && *b != 0) {
        if (*a < *b) return -1;
        if (*a > *b) return 1;
        a = a + 1;
        b = b + 1;
    }
    if (*a == 0 && *b == 0) return 0;
    if (*a == 0) return -1;
    return 1;
}

char* strcat(char* dest, char* src) {
    char* start = dest;

    // Aller à la fin de dest
    while (*dest != 0) {
        dest = dest + 1;
    }

    // Copier src
    while (*src != 0) {
        *dest = *src;
        dest = dest + 1;
        src = src + 1;
    }
    *dest = 0;

    return start;
}

// Convertir une chaîne en entier
int atoi(char* s) {
    int result = 0;
    int sign = 1;

    // Gérer le signe
    if (*s == '-') {
        sign = -1;
        s = s + 1;
    }

    // Convertir les chiffres
    while (*s >= '0' && *s <= '9') {
```

```
        result = result * 10 + (*s - '0');
        s = s + 1;
    }

    return result * sign;
}
```

---

## 11.8 Bibliothèque Math

### 11.8.1 Fonctions de base

```
int abs(int x) {
    if (x < 0) return -x;
    return x;
}

int min(int a, int b) {
    if (a < b) return a;
    return b;
}

int max(int a, int b) {
    if (a > b) return a;
    return b;
}

// Racine carrée entière (méthode de Newton)
int sqrt(int n) {
    if (n <= 1) return n;

    int x = n;
    int y = (x + 1) / 2;

    while (y < x) {
        x = y;
        y = (x + n / x) / 2;
    }

    return x;
}

// Division avec reste
int div(int a, int b) {
```

```

    return a / b;
}

int mod(int a, int b) {
    return a - (a / b) * b;
}

// Générateur pseudo-aléatoire (LCG)
int rand_seed = 12345;

int rand() {
    rand_seed = rand_seed * 1103515245 + 12345;
    return (rand_seed / 65536) % 32768;
}

void srand(int seed) {
    rand_seed = seed;
}

```

## 11.9 Appels Système (Syscalls)

### 11.9.1 Concept

Un **appel système** est une requête du programme vers l'OS. Sur nand2c, on utilise l'instruction SVC (SuperVisor Call).

```

// En assembleur
SVC #0x10      ; Syscall numéro 0x10

// Le numéro détermine l'action :
// 0x10 = halt (arrêter le CPU)
// 0x01 = putchar (afficher un caractère, R0 = caractère)
// 0x02 = getchar (lire un caractère, résultat dans R0)

```

### 11.9.2 Table des syscalls nand2c

Numéro	Nom	Description	Paramètres
0x01	putchar	Afficher un caractère	R0 = caractère
0x02	getchar	Lire un caractère	Résultat dans R0

Numéro	Nom	Description	Paramètres
0x10	halt	Arrêter le CPU	R0 = code de sortie
0x20	time	Obtenir le temps	Résultat dans R0

### 11.9.3 Implémentation côté CPU

```
// Dans le simulateur CPU (simplifié)
void handle_svc(int syscall_num) {
    switch (syscall_num) {
        case 0x01: // putchar
            printf("%c", registers[0]);
            break;

        case 0x02: // getchar
            registers[0] = getchar();
            break;

        case 0x10: // halt
            running = 0;
            exit_code = registers[0];
            break;

        case 0x20: // time
            registers[0] = get_current_time();
            break;
    }
}
```

## 11.10 Exercices Pratiques

### 11.10.1 Exercices sur le Simulateur Web

Lancez le **Simulateur Web** et allez dans **Exercices OS** :

Exercice	Description	Concepts
os-boot	Bootstrap et initialisation	Séquence de démarrage
os-bump	Allocateur bump	malloc simple

Exercice	Description	Concepts
os-free	Allocateur avec free list	malloc/free
os-screen	Driver écran	MMIO, pixels
os-font	Police bitmap	Affichage texte
os-console	Console interactive	I/O combinées
os-kbd	Driver clavier	Lecture touches
os-shell	Shell basique	Application complète

### 11.10.2 Exercice 1 : Étendre l'allocateur

Ajoutez la **coalescence** à l'allocateur par liste libre :

```
void free(void* ptr) {
    if (ptr == 0) return;

    Block* block = (Block*)((char*)ptr - 8);

    // TODO : Vérifier si le bloc suivant est libre
    // Si oui, fusionner les deux blocs

    // TODO : Vérifier si le bloc précédent est libre
    // Si oui, fusionner avec lui aussi

    block->next = free_list;
    free_list = block;
}
```

### 11.10.3 Exercice 2 : Dessiner un triangle

Implémentez `screen_draw_triangle()` :

```
void screen_draw_triangle(int x1, int y1, int x2, int y2, int x3, int y3) {
    // TODO : Utiliser screen_draw_line() trois fois
}
```

### 11.10.4 Exercice 3 : Printf simplifié

Implémentez `printf()` avec support de `%d`, `%s`, `%x` :

```
void printf(char* format, ...) {  
    // TODO: Parser le format et afficher les arguments  
    // Indice: utiliser va_list si supporté, sinon pointeur sur la pile  
}
```

---

## 11.11 Applications Démo

Le répertoire demos/ contient des exemples complets :

Démo	Description	Concepts utilisés
01_hello	Hello World	putchar, puts
02_fibonacci	Suite de Fibonacci	Arithmétique, récursion
03_graphics	Dessins géométriques	Screen, Bresenham
04_snake	Jeu du serpent	Tout !
05_shell	Interface commande	Keyboard, String, Screen
06_coroutines	Changement de contexte	Pile, registres
07_scheduler	Ordonnanceur basique	Multitâche

### 11.11.1 Compiler et exécuter

```
# Compiler une démo  
cargo run -p c32_cli -- demos/04_snake/snake.c -o snake.bin  
  
# Exécuter  
cargo run -p c32_runner -- snake.bin  
  
# Ou utiliser le Simulateur Web !
```

---

## 11.12 Ce qu'il faut retenir

### 11.12.1 Les 5 services fondamentaux d'un OS

1. **Gestion mémoire** : malloc() / free()

- Bump allocator : simple mais sans réutilisation
- Free list : réutilise la mémoire libérée

## 2. **Graphiques** : screen\_draw\_\*()

- MMIO à 0x00400000
- Bresenham pour les lignes et cercles

## 3. **Entrées** : keyboard\_read() / keyboard\_wait()

- Polling du registre clavier
- (Interruptions pour les systèmes avancés)

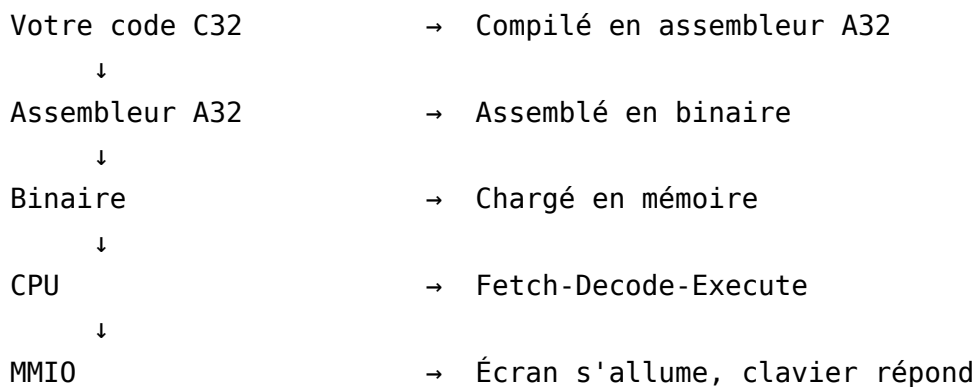
## 4. **Sorties** : putchar() / puts() / print\_int()

- Écriture vers OUTPUT MMIO

## 5. **Chaînes** : strlen() / strcpy() / strcmp()

- Manipulation de texte

### 11.12.2 Le chemin complet



### 11.13 Auto-évaluation

#### 11.13.1 Quiz

- Q1.** Quelle est la différence entre un allocateur “bump” et un allocateur par liste libre ?
- Q2.** Pourquoi l’algorithme de Bresenham est-il adapté à notre CPU ?
- Q3.** Comment fonctionne le mapping mémoire de l’écran ?
- Q4.** Qu’est-ce qu’un appel système et pourquoi est-il nécessaire ?
- Q5.** Décrivez la séquence de démarrage de notre OS.



### 11.13.2 Réponses

Voir les réponses

**R1.** Le bump allocator avance simplement un pointeur et ne réutilise jamais la mémoire libérée. L'allocateur par liste libre maintient une liste des blocs libérés et peut les réallouer.

**R2.** Bresenham n'utilise que des additions et comparaisons, pas de multiplication ni division. Notre CPU exécute ces opérations beaucoup plus rapidement.

**R3.** L'écran est mappé à l'adresse 0x00400000. Chaque octet contient 8 pixels (1 bit par pixel). Pour un écran 320×240, cela fait 40 octets par ligne, 9600 octets au total.

**R4.** Un appel système permet à un programme utilisateur de demander un service à l'OS (afficher, lire, allouer). L'instruction SVC déclenche le handler approprié.

**R5.** 1) CPU démarre à l'adresse 0, 2) Bootstrap initialise SP, 3) BSS mis à zéro, 4) Heap initialisé, 5) main() appelé, 6) SVC halt à la fin.

### 11.13.3 Checklist

- ☐ Je comprends la différence entre pile, tas et données statiques
- ☐ Je peux expliquer comment malloc() et free() fonctionnent
- ☐ Je sais comment dessiner un pixel à l'écran via MMIO
- ☐ Je comprends l'algorithme de Bresenham
- ☐ Je peux lire le clavier et afficher du texte
- ☐ Je sais ce qu'est un appel système

## 11.14 Pour aller plus loin

### 11.14.1 Concepts non implémentés dans nand2c

Concept	Description	Difficulté
<b>Système de fichiers</b>	Sauvegarder des données	□□□
<b>Mémoire virtuelle</b>	Isolation des processus	□□□□
<b>Multitâche préemptif</b>	Interruptions timer	□□□
<b>Protection mémoire</b>	Modes utilisateur/superviseur	□□□□
<b>Drivers</b>	Support de périphériques variés	□□□

### 11.14.2 Ressources recommandées

- **Operating Systems: Three Easy Pieces** (gratuit en ligne)
- **xv6** : OS pédagogique du MIT
- **Linux From Scratch** : Construire Linux depuis zéro
- **OSDev Wiki** : Communauté de développement d'OS

## 12 Annexe : Tous les Exercices

Cette annexe contient les énoncés de tous les exercices disponibles sur le simulateur web.

---

### 12.1 A. Exercices HDL (Portes Logiques)

Ces exercices construisent progressivement un ordinateur à partir de la porte NAND.

#### 12.1.1 Projet 1 : Portes de Base

Exercice	Description
Inv	Inverseur (NOT) : $\text{Inv}(a) = \text{Nand}(a, a)$
And2	Porte AND : $\text{And2}(a, b) = \text{Inv}(\text{Nand}(a, b))$
Or2	Porte OR : $\text{Or2}(a, b) = \text{Nand}(\text{Inv}(a), \text{Inv}(b))$
Xor2	Porte XOR : $\text{Xor2}(a, b) = \text{Or2}(\text{And2}(a, \text{Inv}(b)), \text{And2}(\text{Inv}(a), b))$
Mux	Multiplexeur : si $\text{sel}=0$ alors $y=a$ sinon $y=b$
DMux	Demultiplexeur : distribue $x$ vers $a$ ou $b$ selon $\text{sel}$

#### 12.1.2 Projet 2 : Arithmétique

Exercice	Description
HalfAdder	Demi-additionneur : $\text{sum} = a \text{ XOR } b$ , $\text{carry} = a \text{ AND } b$
FullAdder	Additionneur complet avec retenue entrante

Exercice	Description
Add32	Additionneur 32 bits (ripple carry)
Inc32	Incrementeur : ajoute 1 a l'entree
Alu32	ALU 32 bits avec 6 operations

### 12.1.3 Projet 3 : Memoire

Exercice	Description
DFF	D Flip-Flop (fourni)
Bit	Registre 1 bit avec load
Register	Registre 32 bits
RAM8	8 registres avec adressage 3 bits
RAM64	64 registres avec adressage 6 bits
PC	Compteur de programme avec inc/load/reset

### 12.1.4 Projet 5 : CPU

Exercice	Description
CPU	Processeur complet A32

### 12.1.5 Projet 6 : CPU Pipeline (Avance)

Ces exercices construisent un CPU pipeline 5 etages avec gestion des aleas.

Exercice	Description
IF_ID_Reg	Registre pipeline IF/ID avec stall et flush
HazardDetect	Detection des aleas load-use
ForwardUnit	Bypass des donnees (forwarding)
CPU_Pipeline	CPU pipeline 5 etages complet

### 12.1.6 Projet 7 : Cache L1

Ces exercices implementent un cache memoire direct-mapped.

Exercice	Description
CacheLine	Ligne de cache (valid, dirty, tag, data)
TagCompare	Comparateur de tags pour detecter hit/miss
WordSelect	Selecteur de mot dans une ligne de 128 bits
CacheController	Machine a etats (IDLE, FETCH, WRITEBACK)

### 12.1.7 Projet 8 : Capstone - L'Ordinateur Complet ☐

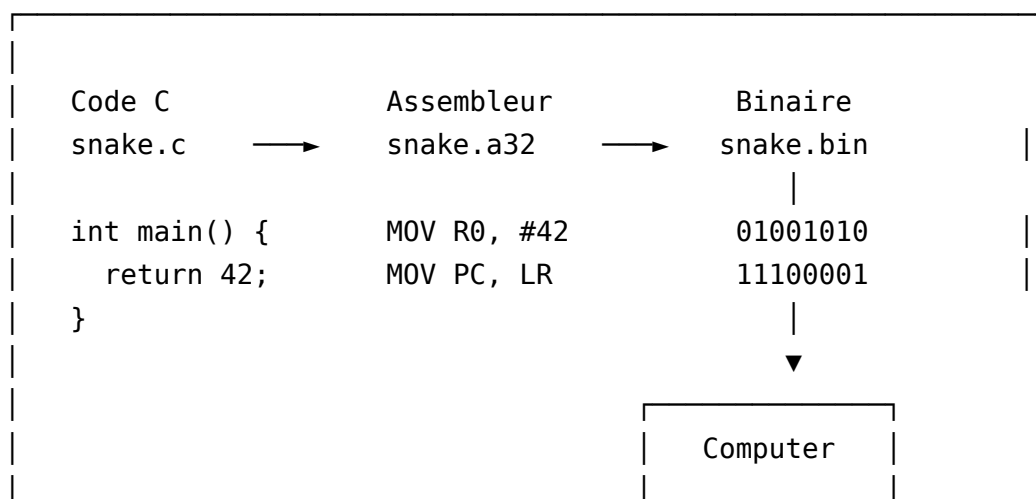
C'est l'aboutissement du projet Nand2Tetris ! Assemblez toutes les pieces construites depuis le debut.

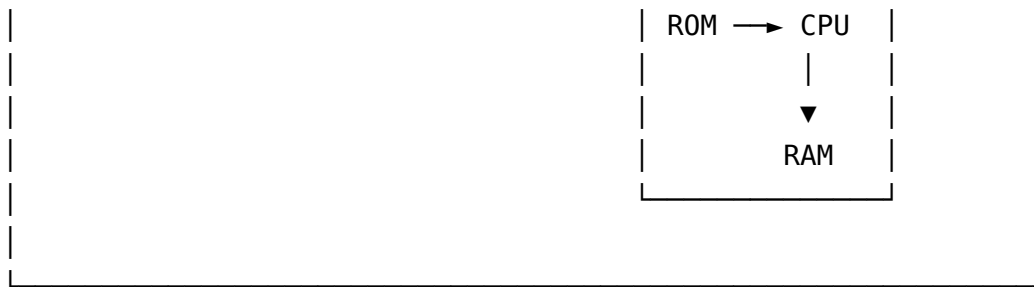
Exercice	Description
ROM32K	Memoire programme (comme une cartouche Game Boy !)
Computer	L'ordinateur complet : ROM + CPU + RAM connectes

#### ☐ L'analogie de la Game Boy :

La ROM32K est comme une cartouche de jeu qu'on insere dans une console : - La **cartouche** (ROM) contient votre programme compile - La **console** (CPU) lit et execute les instructions - La **memoire de travail** (RAM) stocke les donnees du jeu

#### Le flux de compilation complet :





### Outils de compilation :

```
# 1. Compiler C vers Assembleur
./c32_cli snake.c -o snake.a32

# 2. Assembleur vers Binaire
./a32_cli snake.a32 -o snake.bin

# 3. Executer sur le simulateur
./c32_runner snake.c
```

### Dans l'interface web HDL :

```
load Computer
romload 0x0100 0x0211 0x0322 // Charge les instructions
set reset 1
tick
tock
set reset 0
// ... le CPU execute automatiquement !
```

### Exemple concret : le jeu Snake

Le fichier `demodemos/04_snake/snake.c` contient un vrai jeu Snake en C. Quand vous le compilez : 1. `c32_cli` transforme le C en ~2000 lignes d'assembleur 2. `a32_cli` assemble en ~8000 octets de code machine 3. Ce binaire est chargé dans la ROM 4. Le CPU lit et exécute chaque instruction

C'est exactement ce qui se passe quand vous insérez une cartouche dans une Game Boy et appuyez sur Power !

## 12.2 B. Exercices Assembleur A32

Ces exercices enseignent la programmation en assembleur A32.

### 12.2.1 Bases

Exercice	Objectif	Resultat
Hello World	Charger 42 dans R0	R0 = 42
Addition	Calculer 15 + 27	R0 = 42
Soustraction	Calculer 100 - 58	R0 = 42
Logique	0xFF AND 0x0F	R0 = 15
Doubler	21 * 2 sans MUL	R0 = 42

### 12.2.2 Controle de Flux

Exercice	Objectif	Resultat
Conditions	Maximum de 25 et 17	R0 = 25
Valeur Absolue	Calculer	-42
Boucles	Somme 1 + 2 + ... + 10	R0 = 55
Multiplication	6 * 7 par additions	R0 = 42
Fibonacci	Calculer F(10)	R0 = 55

### 12.2.3 Memoire

Exercice	Objectif	Resultat
Tableaux	Somme de {10, 20, 30, 40, 50}	R0 = 150
Maximum Tableau	Max de {12, 45, 7, 89, 23}	R0 = 89
Memoire	Store puis Load	R0 = 30

### 12.2.4 Structures

Ces exercices preparent aux structs en C en montrant comment les donnees structurees sont organisees en memoire.

Exercice	Objectif	Resultat
Structure Simple	Lire champs d'un Point (x+y)	R0 = 42
Initialiser Structure	Ecrire dans les champs d'un Point	R0 = 42
Structure Rectangle	Structure avec 4 champs, calcul aire	R0 = 42
Tableau de Structures	Parcourir tableau de Points, somme des x	R0 = 33
Somme x+y Structures	Acceder aux deux champs de chaque Point	R0 = 42

### 12.2.5 Fonctions

Exercice	Objectif	Resultat
Fonctions	Fonction double(21)	R0 = 42
Fonction Add3	add3(10, 15, 17)	R0 = 42

### 12.2.6 Entrees/Sorties

Exercice	Objectif	Resultat
Ecrire Caractere	Ecrire 'A' a PUTC	R0 = 65
Hello String	Afficher "Hi"	R0 = 2
Print Loop	Afficher "ABCD" avec boucle	R0 = 4

### 12.2.7 Ecran (320x240, 1 bit/pixel)

Exercice	Objectif	Resultat
Pixel	Allumer pixel (0,0)	R0 = 0x80
Ligne Horizontale	8 pixels horizontaux	R0 = 0xFF
Ligne Verticale	8 pixels verticaux	R0 = 8



Exercice	Objectif	Resultat
Rectangle	Carre 8x8	R0 = 8
Damier	Motif en damier	R0 = 8

### 12.2.8 Jeux Interactifs

Exercice	Objectif
Lire Caractere	Lire clavier et convertir ASCII
Lire 2 Chiffres	Former un nombre a 2 chiffres
Deviner Nombre	Jeu de devinette (secret = 7)
Degrade	Effet dithering sur ecran
Recherche Dichotomique	Trouver 42 en 7 essais

### 12.2.9 Cache (Patterns d'Acces Memoire)

Ces exercices illustrent l'impact des patterns d'accès memoire sur les performances cache.

Exercice	Objectif	Resultat
Acces Sequentiel	Parcours cache-friendly (adresses consecutives)	R0 = 100
Acces avec Stride	Parcours avec sauts de 16 bytes (moins efficace)	R0 = 28
Reutilisation Registre	Charger une fois, reutiliser plusieurs fois	R0 = 91

## 12.3 C. Exercices C32

Ces exercices enseignent la programmation en C32.

**12.3.1 Bases**

Exercice	Objectif	Resultat
Variables	x=10, y=32, retourner x+y	42
Expressions	(5+3)*(10-4)/2	24
Modulo	(100%7) + (45%8)	7
Incrementation	5 -> +3 -> *2 -> -1	15

**12.3.2 Conditions**

Exercice	Objectif	Resultat
Conditions	Maximum de 25 et 17	25
Else-If	Classifier note 75	3
Operateurs Logiques	15 dans [10,20] ?	1
Maximum de 3	Max de 15, 42, 27	42

**12.3.3 Boucles**

Exercice	Objectif	Resultat
Boucle For	Somme 1 a 10	55
Boucle While	Compter chiffres de 12345	5
Boucles Imbriquees	Double boucle i*j	60
Multiplication	<i>78 sans operateur</i>	56

**12.3.4 Fonctions**

Exercice	Objectif	Resultat
Fonctions	square(7)	49
Parametres Multiples	add3(10, 20, 12)	42
Valeur Absolue	abs(-15) + abs(10)	25
Min et Max	max(10,25) - min(10,25)	15

**12.3.5 Tableaux**

Exercice	Objectif	Resultat
Tableaux	Somme de {3,7,2,9,5}	26
Maximum Tableau	Max de 6 elements	56
Compter Elements	Nombres pairs	4

**12.3.6 Pointeurs**

Exercice	Objectif	Resultat
Pointeurs	Modifier via *p	42
Swap	Echanger x et y	20
Pointeurs et Tableaux	Somme avec *(p+i)	50

**12.3.7 Operations Binaires**

Exercice	Objectif	Resultat
Operations Binaires	(10&12)	(10^12)
Puissance de 2	is_pow2(16)+is_pow2(15)+is_pow2(32)	2

**12.3.8 Recursion**

Exercice	Objectif	Resultat
Factorielle	fact(5)	120
Fibonacci	fib(10)	55
Somme Recursive	sum(10)	55

**12.3.9 Algorithmes Avances**

Exercice	Objectif	Resultat
PGCD (Euclide)	gcd(48, 18)	6
Puissance	power(2, 10)	1024
Test Primalite	Premiers <= 20	8
Tri a Bulles	Trier et retourner min	12
Recherche Binaire	Trouver 23 dans tableau	5
Inverser Tableau	Inverser {1,2,3,4,5}	35
Somme Chiffres	digit_sum(12345)	15
Palindrome	12321 + 1221 + 123	2

### 12.3.10 Structures

Les structures permettent de regrouper plusieurs variables liees.

Exercice	Objectif	Resultat
Definition Struct	struct Point, p.x + p.y	42
Pointeur Struct	Utiliser l'operateur ->	42
Struct et Fonctions	distance_sq(Point*)	25
Structs Imbriquees	Rectangle avec Point	42
Tableau de Structs	Point[3], somme des x	33
Sizeof Struct	Taille des structures	16

### 12.3.11 Cache (Patterns d'Acces Memoire)

Ces exercices illustrent l'impact de la localite sur les performances cache.

Exercice	Objectif	Resultat
Parcours en Ligne	Parcours row-major (cache-friendly)	120
Parcours en Colonne	Parcours column-major (moins efficace)	120
Traitement par Blocs	Technique de blocking	120
Localite Temporelle	Reutiliser les donnees en cache	30

### 12.3.12 Entrees/Sorties

Exercice	Objectif	Resultat
Ecrire Caractere	putchar(65)	65
Afficher Chaine	print("HI")	2
Afficher Nombre	print_int(42)	42
Dessiner Pixel	Pixel (0,0)	128
Ligne Horizontale	16 pixels	16
Dessiner Rectangle	Carre 8x8	64

### 12.3.13 Projets Avances

Exercice	Objectif	Resultat
Crible Eratosthene	Premiers $\leq 50$	15
Suite Collatz	Longueur pour $n=27$	112
Projet Final	Diviseurs de 28	28

## 12.4 D. Construction du Compilateur

Ces exercices construisent progressivement un compilateur C -> A32.

### 12.4.1 Phase 1 : Lexer

Exercice	Description
1.1 Reconnaître Chiffre	is_digit(c) : retourne 1 si '0'-'9'
1.2 Lire Nombre	parse_number(s, pos) : extrait un entier
1.3 Identifier Tokens	next_token() : retourne type du token

**12.4.2 Phase 2 : Parser**

Exercice	Description
2.1 Evaluer $a + b$	Parser et calculer une operation
2.2 Evaluer $a + b + c$	Chaine d'operations gauche a droite
2.3 Precedence	Descente recursive : * avant +
2.4 Parentheses	Supporter $(2 + 3) * 4$

**12.4.3 Phase 3 : Emission ASM**

Exercice	Description
3.1 Generer MOV	Produire "MOV R0, #42"
3.2 Operation Binaire	Mapper + -> ADD, * -> MUL
3.3 Comparaison	Generer CMP et conditions

**12.4.4 Phase 4 : CodeGen Expressions**

Exercice	Description
4.1 Constante -> A32	Code pour charger une constante
4.2 Addition -> A32	$a + b$ -> MOV/MOV/ADD
4.3 Expression -> A32	Expression complete avec precedence

**12.4.5 Phase 5 : Structures de Controle**

Exercice	Description
5.1 If/Else -> A32	Sauts conditionnels et labels
5.2 While -> A32	Boucles avec labels

**12.4.6 Phase 6 : Fonctions**

Exercice	Description
6.1 Prologue/Epilogue	Sauvegarder LR, reserver pile
6.2 Appel de Fonction	Arguments et BL

### 12.4.7 Phase 7 : Projet Final

Exercice	Description
7.1 Mini-Compilateur	Compiler expression en A32 executable

## 12.5 E. Systeme d'Exploitation

Ces exercices introduisent les concepts OS.

### 12.5.1 Initialisation

Exercice	Description	Resultat
Bootstrap	Initialiser SP, effacer BSS, appeler main	42

### 12.5.2 Gestion Memoire

Exercice	Description	Resultat
Bump Allocator	Allocation simple par incrementation	100
Free List	Allocateur avec liberation	1

### 12.5.3 Drivers

Exercice	Description	Resultat
Driver Ecran	Fonctions set_pixel, clear_screen	4

Exercice	Description	Resultat
Police Bitmap	Dessiner caracteres 8x8	51

#### 12.5.4 Console et Clavier

Exercice	Description	Resultat
Console	Console texte avec curseur (40x30)	1
Driver Clavier	Lire les touches, buffer clavier	3

#### 12.5.5 Shell et Applications

Exercice	Description	Resultat
Shell	Interpreteur de commandes basique	1
Calculatrice	Evaluer expressions arithmetiques	42
Variables Shell	Variables dans le shell (\$x, \$y)	15
Compte a Rebours	Timer avec affichage	0

#### 12.5.6 Multitache

Exercice	Description	Resultat
Interruptions	Gestion des interruptions timer	10
Coroutines	Changement de contexte manuel	2
Scheduler	Ordonnanceur round-robin	6

#### 12.5.7 Projets OS

Exercice	Description
Projet 1: Mini-OS Shell	Shell complet avec commandes
Projet 2: Task Manager	Gestionnaire de taches multiples



## 12.6 Conseils pour les Exercices

1. **Commencez simple** : Les premiers exercices de chaque section sont accessibles
2. **Lisez l'énoncé** : Chaque exercice contient des indices
3. **Testez souvent** : Le simulateur exécute votre code instantanément
4. **Consultez les solutions** : Après avoir essayé, comparez avec la solution
5. **Progresssez** : Chaque exercice prépare le suivant

---

**Bon courage !**

# 13 L'Art du Débogage

“Le débogage, c’est comme être détective dans un film policier où vous êtes aussi le meurtrier.” — Filipe Fortes

Le débogage est une compétence fondamentale en programmation. Ce chapitre vous apprend à trouver et corriger les erreurs de manière méthodique.

## 13.1 Pourquoi ce Chapitre ?

Vous avez appris à construire des circuits, écrire de l’assembleur, et utiliser un compilateur. Mais que faire quand **ça ne marche pas** ?

Ce chapitre couvre : 1. Comment lire les messages d’erreur 2. Comment utiliser le simulateur pas-à-pas 3. Les erreurs les plus courantes et leurs solutions 4. Une méthodologie systématique de débogage

## 13.2 1. Comprendre les Messages d’Erreur

### 13.2.1 Codes d’Erreur du Projet nand2c

Les outils du projet utilisent des codes d’erreur standardisés :

Préfixe	Source	Description
<b>E1xxx</b>	Assembleur	Erreurs d’assemblage
<b>E2xxx</b>	Compilateur C32	Erreurs de compilation
<b>E3xxx</b>	Linker	Erreurs de liaison

### 13.2.2 Erreurs d'Assemblage (E1xxx)

Code	Signification	Solution
E1001	Mnémonique inconnu	Vérifiez l'orthographe de l'instruction
E1002	Opérande invalide	Vérifiez le format des registres/immédiats
E1003	Label non défini	Ajoutez le label ou corrigez son nom
E1004	Immédiat hors plage	Utilisez LDR R0, =value pour les grandes valeurs
E1005	Registre invalide	Utilisez R0-R15 uniquement
E1008	Literal pool overflow	Placez .ltorg plus tôt dans le code

#### Exemple : Erreur E1004

```
; ERREUR : L'immédiat 0x12345678 ne tient pas sur 12 bits
MOV R0, #0x12345678

; SOLUTION : Utiliser le literal pool
LDR R0, =0x12345678
```

### 13.2.3 Erreurs de Compilation (E2xxx)

Code	Signification	Solution
E2001	Erreur de syntaxe	Vérifiez les parenthèses, points-virgules
E2002	Type incompatible	Vérifiez les types des opérandes
E2003	Variable non déclarée	Déclarez la variable avant utilisation
E2004	Fonction non définie	Définissez la fonction ou incluez le header

Code	Signification	Solution
E2008	Return manquant	Ajoutez return à la fin de la fonction

### Exemple : Erreur E2003

```
// ERREUR : 'x' non déclaré
int main() {
    x = 5; // E2003: Variable 'x' non déclarée
    return 0;
}

// SOLUTION : Déclarer la variable
int main() {
    int x;
    x = 5;
    return 0;
}
```

### 13.2.4 Erreurs de Liaison (E3xxx)

Code	Signification	Solution
E3001	Symbole non résolu	Définissez le symbole ou liez la bibliothèque
E3002	Point d'entrée manquant	Ajoutez _start: ou main()
E3004	Débordement mémoire	Réduisez la taille du programme

## 13.3 2. Utiliser le Simulateur Pas-à-Pas

### 13.3.1 Le Visualiseur CPU

Le visualiseur web ([web/visualizer.html](http://web/visualizer.html)) est votre meilleur ami pour déboguer.

**Fonctionnalités clés :** - **Step (N ou F10)** : Exécute une instruction - **Registres** : Voir R0-R15, SP, LR, PC et les flags - **Mémoire** : Inspecter la RAM - **Code** : Ligne courante surlignée

### 13.3.2 Méthodologie de Débogage Pas-à-Pas

1. **Chargez votre programme** dans le visualiseur
2. **Identifiez le symptôme** : Qu'est-ce qui ne va pas ?
3. **Formulez une hypothèse** : Où le bug pourrait-il être ?
4. **Placez-vous avant** la zone suspecte
5. **Exécutez pas-à-pas** en vérifiant les registres
6. **Trouvez la divergence** : Où le comportement diffère-t-il de l'attendu ?

### 13.3.3 Exemple Pratique

**Programme buggé :**

```
; Censé calculer 5 + 3 = 8
MOV R0, #5
MOV R1, #3
SUB R2, R0, R1 ; BUG : devrait être ADD !
SVC #0
```

**Débogage** : 1. Après MOV R0, #5 : R0 = 5 □ 2. Après MOV R1, #3 : R1 = 3 □ 3. Après SUB R2, R0, R1 : R2 = 2 □ (attendu : 8)

→ **Bug trouvé** : SUB au lieu de ADD

## 13.4 3. Erreurs Courantes et Solutions

### 13.4.1 3.1 Assembleur

#### 13.4.1.1 Oubli de sauvegarder LR

**Symptôme** : Le programme ne retourne pas correctement d'une fonction.

```
; BUGUÉ
my_func:
    BL other_func ; LR est écrasé !
    BX LR        ; Retourne... où ?

; CORRECT
my_func:
    PUSH {LR}    ; Sauvegarder LR
    BL other_func
    POP {LR}     ; Restaurer LR
    BX LR
```

### 13.4.1.2 Off-by-one dans les boucles

**Symptôme** : La boucle s'exécute une fois de trop ou de moins.

```
; BUGUÉ : S'arrête à 9 au lieu de 10
MOV R0, #0
loop:
    CMP R0, #10
    B.EQ done      ; B.EQ : si R0 == 10, sauter
    ; ... corps de la boucle ...
    ADD R0, R0, #1
    B loop
done:

; Vérifiez toujours : combien d'itérations attendues ?
; R0 va de 0 à 9 = 10 itérations ✓
```

### 13.4.1.3 Mauvais alignement mémoire

**Symptôme** : Erreur MISALIGNED ou données corrompues.

```
; BUGUÉ : Adresse non alignée sur 4 octets
LDR R0, [R1, #3]    ; 3 n'est pas multiple de 4 !

; CORRECT
LDR R0, [R1, #4]    ; OK : 4 est multiple de 4
```

## 13.4.2 3.2 Compilateur C32

### 13.4.2.1 Oubli du return

**Symptôme** : Valeur de retour incorrecte ou aléatoire.

```
// BUGUÉ
int add(int a, int b) {
    int c = a + b;
    // Oops, pas de return !
}

// CORRECT
int add(int a, int b) {
    int c = a + b;
    return c;
}
```

### 13.4.2.2 Confusion pointeur/valeur

**Symptôme** : Crash ou données incorrectes.

```
// BUGUÉ
void increment(int x) {
    x = x + 1; // Modifie la COPIE, pas l'original !
}

// CORRECT
void increment(int *x) {
    *x = *x + 1; // Modifie la valeur POINTÉE
}

// Appel
int n = 5;
increment(&n); // Passer l'ADRESSE
```

### 13.4.2.3 Division par zéro

**Symptôme** : Trap DIV\_ZERO ou résultat infini.

```
// BUGUÉ
int divide(int a, int b) {
    return a / b; // Et si b == 0 ?
}

// CORRECT
int divide(int a, int b) {
    if (b == 0) {
        return 0; // Ou gérer l'erreur autrement
    }
    return a / b;
}
```

## 13.4.3 3.3 HDL

### 13.4.3.1 Signal non connecté

**Symptôme** : Sortie toujours à 0 ou X (indéfini).

```
-- BUGUÉ : 'result' n'est jamais assigné
entity Adder is
    port(a, b : in bit; result : out bit);
end entity;
```

```
architecture rtl of Adder is
begin
    -- Oops, rien ici !
end architecture;

-- CORRECT
architecture rtl of Adder is
begin
    result <= a xor b; -- Connexion explicite
end architecture;
```

### 13.4.3.2 Boucle combinatoire

**Symptôme** : Le simulateur ne converge pas ou donne des résultats instables.

```
-- BUGUÉ : 'x' dépend de lui-même instantanément
signal x : bit;
x <= not x; -- Boucle infinie !

-- CORRECT : Utiliser une DFF pour la rétroaction
-- x(t+1) <= not x(t) -- Via une DFF
```

---

## 13.5 4. Méthodologie Systématique

### 13.5.1 La Méthode Scientifique du Débogage

1. **Observer** : Quel est le symptôme exact ?
  - Message d'erreur ?
  - Mauvais résultat ?
  - Crash ?
2. **Hypothétiser** : Quelle pourrait être la cause ?
  - Erreur de logique ?
  - Mauvaise valeur ?
  - Condition incorrecte ?
3. **Tester** : Vérifier l'hypothèse
  - Ajouter des prints/traces
  - Exécuter pas-à-pas



- Simplifier le code

#### 4. **Conclure** : L'hypothèse était-elle correcte ?

- Si oui → corriger
- Si non → nouvelle hypothèse

### 13.5.2 La Technique de la Bissection

Quand le bug est difficile à trouver :

1. **Divisez** le code en deux moitiés
2. **Testez** chaque moitié indépendamment
3. **Identifiez** quelle moitié contient le bug
4. **Répétez** jusqu'à isoler le problème

Code complet (bug quelque part)

```
|— Première moitié
|   |— ✓ OK
|— Deuxième moitié
|   |— x Bug ici !
|       |— Premier quart → ✓ OK
|       |— Deuxième quart → x Bug trouvé !
```

### 13.5.3 Ajouter des Traces

En C32 :

```
void debug_print(int value) {
    // Afficher la valeur pour debug
    putc('[');
    // ... afficher value ...
    putc(']');
    putc('\n');
}

int main() {
    int x = compute_something();
    debug_print(x); // Voir la valeur
    // ...
}
```

En assembleur :

```
; Afficher R0 pour debug (caractère ASCII)
ADD R0, R0, #'0' ; Convertir en ASCII
LDR R1, =0xFFFF0000
STR R0, [R1] ; Afficher
```

## 13.6 5. Erreurs de Traps et leur Diagnostic

### 13.6.1 Types de Traps

Trap	Cause	Solution
DIV_ZERO	Division par 0	Vérifier le diviseur avant
MEM_FAULT	Accès mémoire invalide	Vérifier les pointeurs
MISALIGNED	Adresse non alignée	Aligner sur 4 octets
ILLEGAL	Instruction invalide	Vérifier l'encodage

### 13.6.2 Débuguer un MEM\_FAULT

1. **Notez l'adresse** du PC quand le trap se produit
2. **Trouvez l'instruction** à cette adresse
3. **Examinez les registres** utilisés pour l'adressage
4. **Questions à se poser** :
  - Le pointeur est-il initialisé ?
  - Est-il dans la plage valide (0 - RAM\_SIZE) ?
  - A-t-il été corrompu par une autre partie du code ?

## 13.7 6. Checklist de Débogage

Avant de chercher un bug complexe, vérifiez ces points simples :

### 13.7.1 Assembleur

- ☐ Toutes les instructions sont correctement orthographiées ?

- ☐ Les registres sont dans la plage R0-R15 ?
- ☐ Les immédiats sont dans la plage autorisée ?
- ☐ LR est sauvegardé avant les appels de fonction ?
- ☐ La pile est équilibrée (PUSH = POP) ?
- ☐ Les accès mémoire sont alignés sur 4 octets ?

### 13.7.2 C32

- ☐ Toutes les variables sont déclarées ?
- ☐ Toutes les fonctions ont un return ?
- ☐ Les pointeurs sont initialisés avant déréférencement ?
- ☐ Pas de division par zéro possible ?
- ☐ Les indices de tableau sont dans les bornes ?

### 13.7.3 HDL

- ☐ Toutes les sorties sont assignées ?
  - ☐ Pas de boucles combinatoires ?
  - ☐ Les signaux sont de la bonne largeur (bit vs bits) ?
  - ☐ Les port maps connectent les bons signaux ?
- 

## 13.8 7. Exercices de Débogage

### 13.8.1 Exercice 1 : Trouvez le bug

```
; Programme censé afficher "Hello"
    LDR R0, =message
    LDR R1, =0xFFFF0000
loop:
    LDRB R2, [R0]
    CMP R2, #0
    B.EQ done
    STR R2, [R1]
    ADD R0, R0, #1
    B done                ; <-- Bug ici !
done:
    SVC #0
message: .asciz "Hello"
```

Voir la solution

Le bug est B done qui devrait être B loop. Le programme n'affiche que le premier caractère car il saute directement à done au lieu de boucler.

```
B loop ; CORRECT : retourner au début de la boucle
```

### 13.8.2 Exercice 2 : Trouvez le bug

```
int factorial(int n) {  
    if (n == 0) {  
        return 1;  
    }  
    return n * factorial(n); // <-- Bug ici !  
}
```

Voir la solution

Le bug est factorial(n) qui devrait être factorial(n - 1). Sans décrémenter n, la récursion est infinie → stack overflow.

```
return n * factorial(n - 1); // CORRECT
```

### 13.8.3 Exercice 3 : Trouvez le bug

```
void swap(int a, int b) {  
    int temp = a;  
    a = b;  
    b = temp;  
}  
  
int main() {  
    int x = 5;  
    int y = 10;  
    swap(x, y);  
    // x est toujours 5, y toujours 10 !  
    return 0;  
}
```

Voir la solution

Le bug est le passage par valeur au lieu de passage par pointeur. Les modifications de a et b n'affectent pas x et y.

```
void swap(int *a, int *b) {
    int temp = *a;
    *a = *b;
    *b = temp;
}

int main() {
    int x = 5;
    int y = 10;
    swap(&x, &y); // Passer les adresses
    return 0;
}
```

---

## 13.9 Ce qu'il faut retenir

1. **Lisez les messages d'erreur** : Ils contiennent souvent la solution
2. **Utilisez le pas-à-pas** : Le visualiseur est votre meilleur outil
3. **Formulez des hypothèses** : Approche scientifique
4. **Connaissez les erreurs courantes** : Elles représentent 90% des bugs
5. **Simplifiez** : Réduisez le problème au minimum reproductible

Le débogage est une compétence qui s'améliore avec la pratique. Chaque bug que vous trouvez vous rend meilleur !

## 14 Le Cache : Pourquoi Votre Ordinateur Semble Rapide

Imaginez que vous travaillez dans un bureau et que vous avez besoin de consulter des documents. Vous avez deux options : - **Votre bureau** : les documents sont juste devant vous, vous pouvez les lire instantanément - **Les archives au sous-sol** : il faut descendre 5 étages, chercher le bon dossier, remonter... cela prend plusieurs minutes

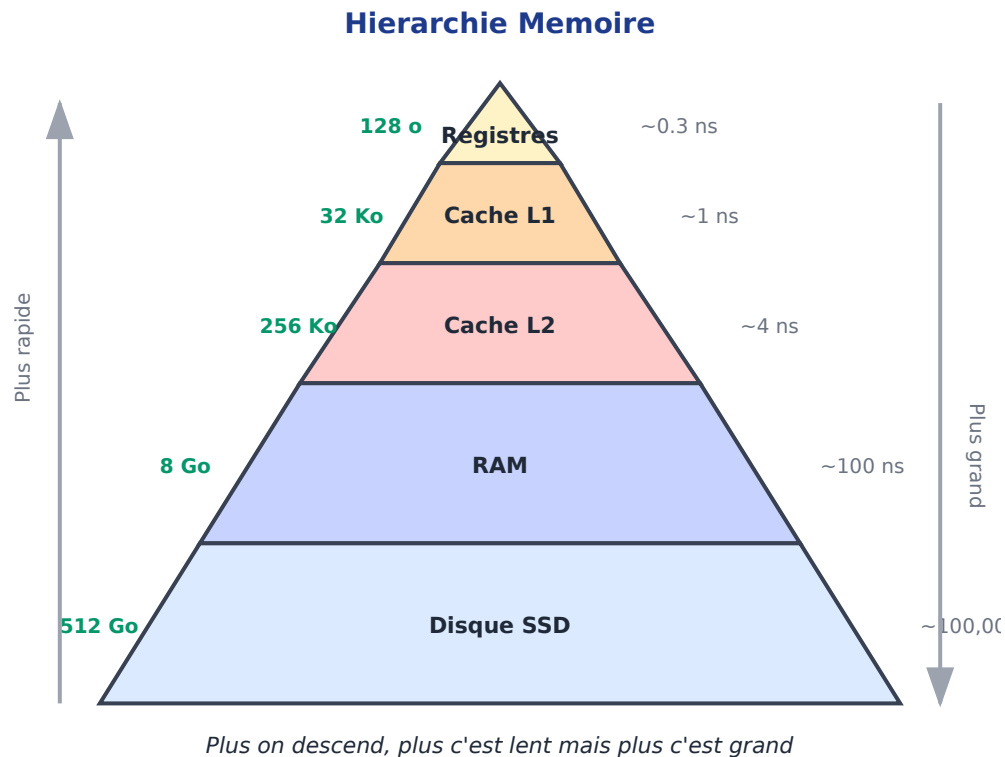
Le **cache** est exactement comme votre bureau : une petite zone de stockage très rapide où l'on garde les documents (données) les plus utilisés, pour éviter d'aller constamment aux archives (la mémoire RAM).

---

### 14.1 Le Problème : La RAM est Lente !

#### 14.1.1 La Hiérarchie Mémoire

Voici comment est organisée la mémoire dans un ordinateur, du plus rapide au plus lent :



**Figure 14.1:** Hiérarchie mémoire

### 14.1.2 L'écart de vitesse visualisé

Si on convertissait ces temps en échelle humaine, les registres seraient comme cligner des yeux (0.3 seconde), le cache L1 comme une seconde, le cache L2 comme 4 secondes, la RAM comme 1 minute 40 secondes, et accéder au SSD prendrait... **27 heures** !

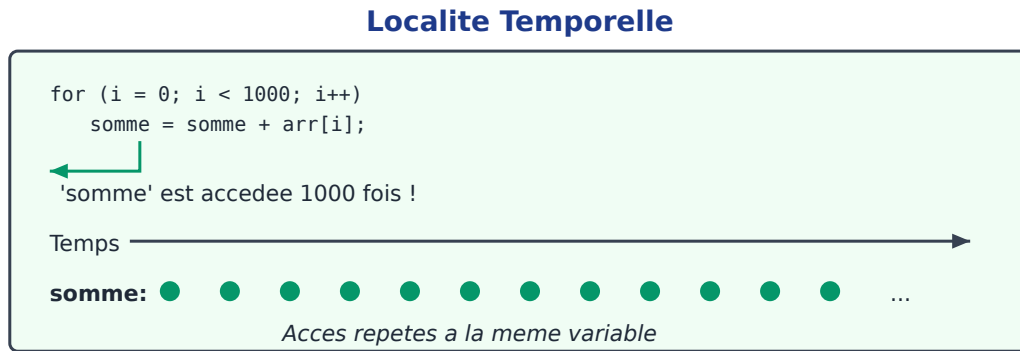
Sans cache, le processeur passerait **99% de son temps à attendre** !

## 14.2 La Solution : Le Principe de Localité

Les programmes ne lisent pas la mémoire au hasard. Ils suivent des **patterns** prévisibles.

### 14.2.1 Localité Temporelle

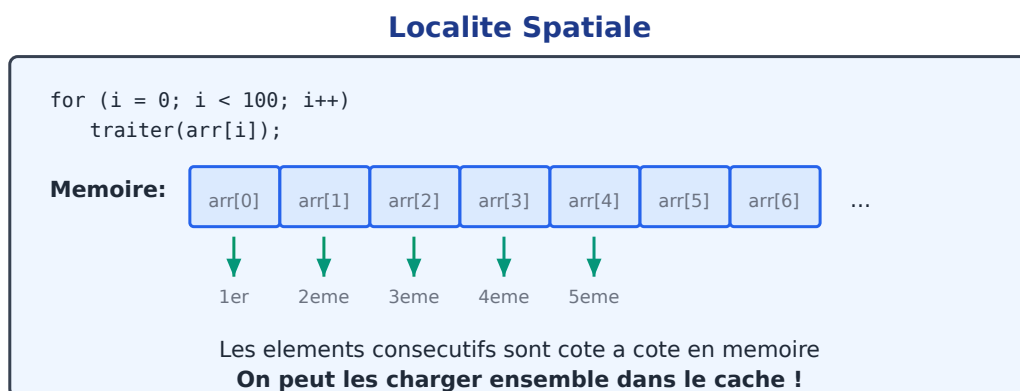
**“Si j'utilise une donnée maintenant, je vais probablement la réutiliser bientôt”**



**Figure 14.2:** Localité temporelle

### 14.2.2 Localité Spatiale

**“Si j’utilise une donnée, je vais probablement utiliser ses voisines”**



**Figure 14.3:** Localité spatiale

## 14.3 Comment Fonctionne le Cache ?

### 14.3.1 Les Lignes de Cache

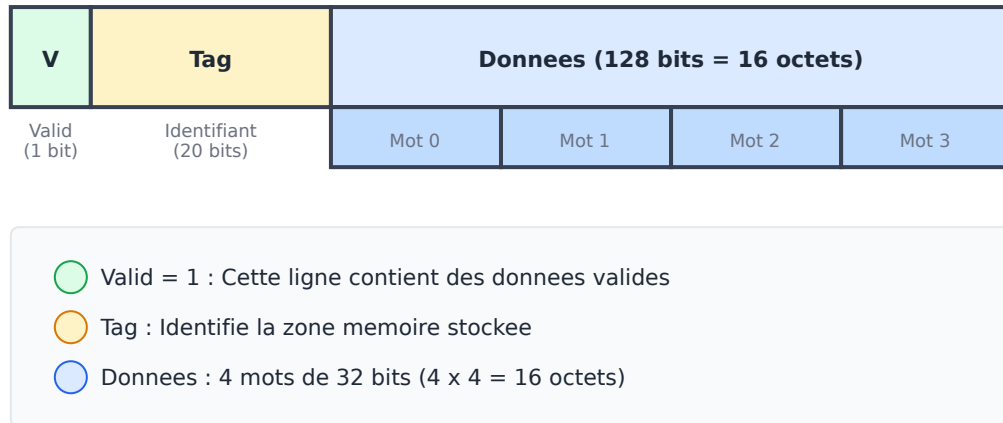
Le cache stocke des **blocs** de données appelés **lignes de cache**, pas des octets individuels.

Quand vous demandez l’adresse 100, le cache charge **16 octets ensemble** (adresses 100 à 115). Ensuite, si vous demandez 101, 102, 103... c’est gratuit car déjà en cache !



### 14.3.2 Structure d'une Ligne de Cache

#### Structure d'une Ligne de Cache



**Figure 14.4:** Structure d'une ligne de cache

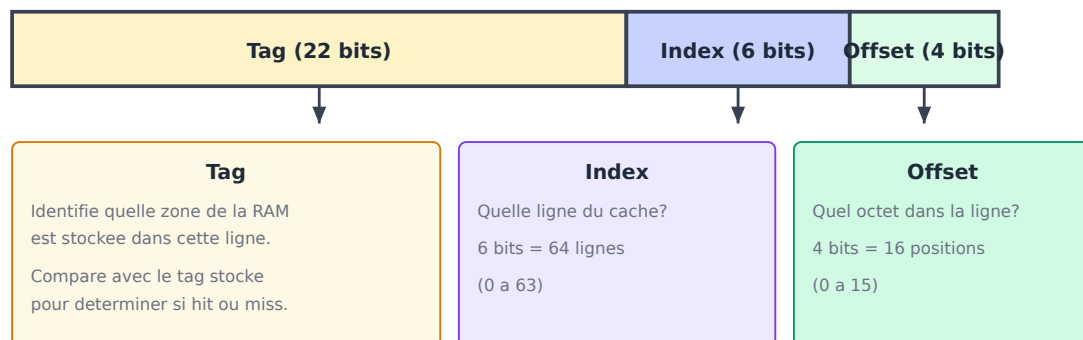
### 14.3.3 Découpage d'une Adresse

Quand le CPU demande l'adresse 0x00001234, comment le cache la trouve-t-il ?

#### Decomposition d'une Adresse 32 bits

Adresse: 0x00001234

0000 0000 0000 0000 0001 0010 0011 0100



**Figure 14.5:** Décomposition d'une adresse

### 14.3.4 Structure Complète du Cache

#### Cache Direct-Mapped (64 lignes)

Index	Valid	Tag	Donnees (128 bits)	
0	1	0x00012	[Mot0] [Mot1] [Mot2] [Mot3]	
1	0	-----	-----	
2	1	0x00045	[Mot0] [Mot1] [Mot2] [Mot3]	
3	1	0x00123	[Mot0] [Mot1] [Mot2] [Mot3]	Ligne ac
4	0	-----	-----	
5	1	0x00067	[Mot0] [Mot1] [Mot2] [Mot3]	
...				
63	1	0x00ABC	[Mot0] [Mot1] [Mot2] [Mot3]	

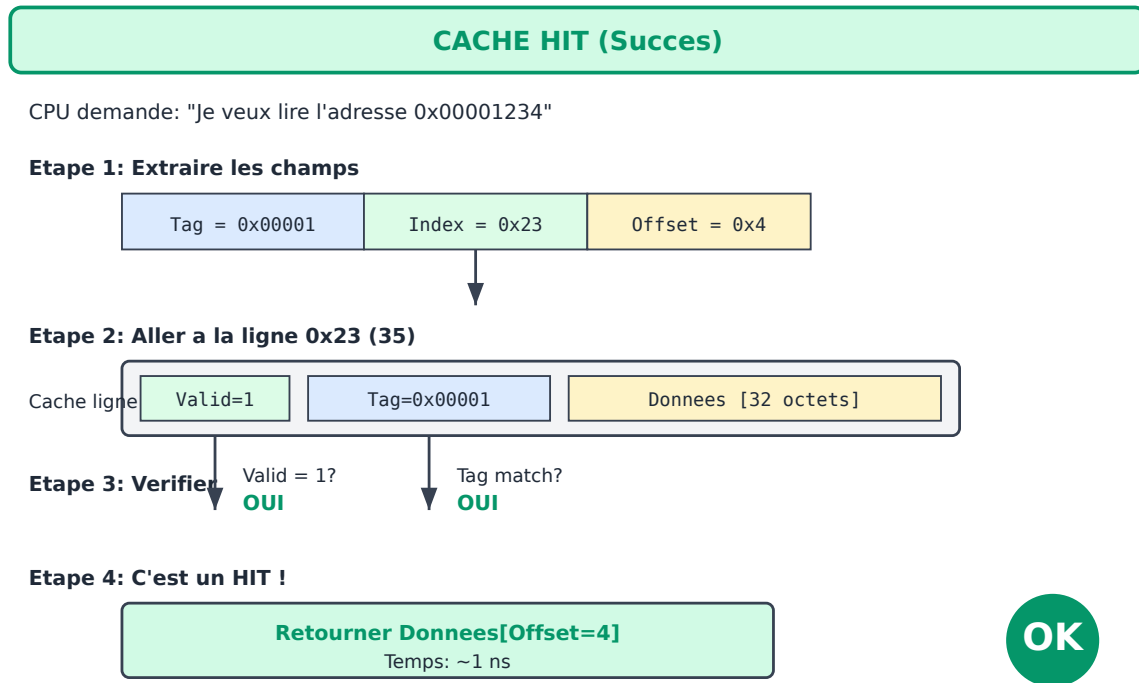
Chaque ligne = 1 bit Valid + 20 bits Tag + 128 bits Data

Valid=1   Valid=0   Tag   Donnees

**Figure 14.6:** Cache direct-mapped

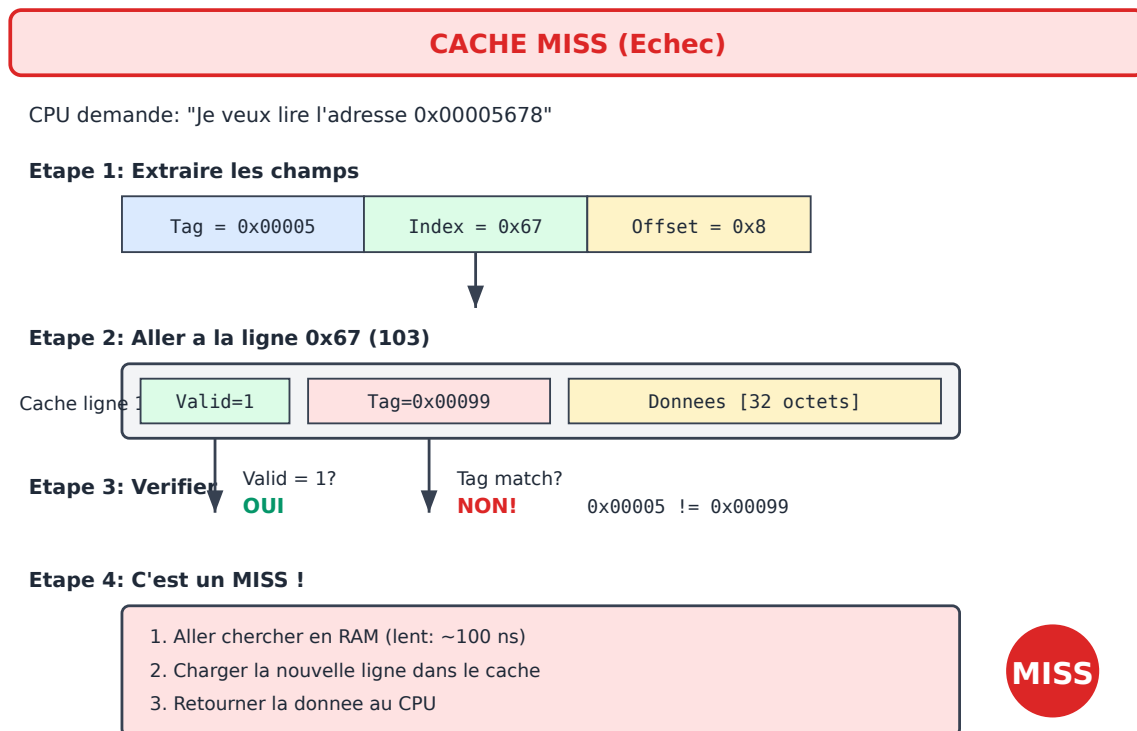
## 14.4 Hit ou Miss : Que se passe-t-il ?

### 14.4.1 Scénario 1 : Cache HIT (Succès)



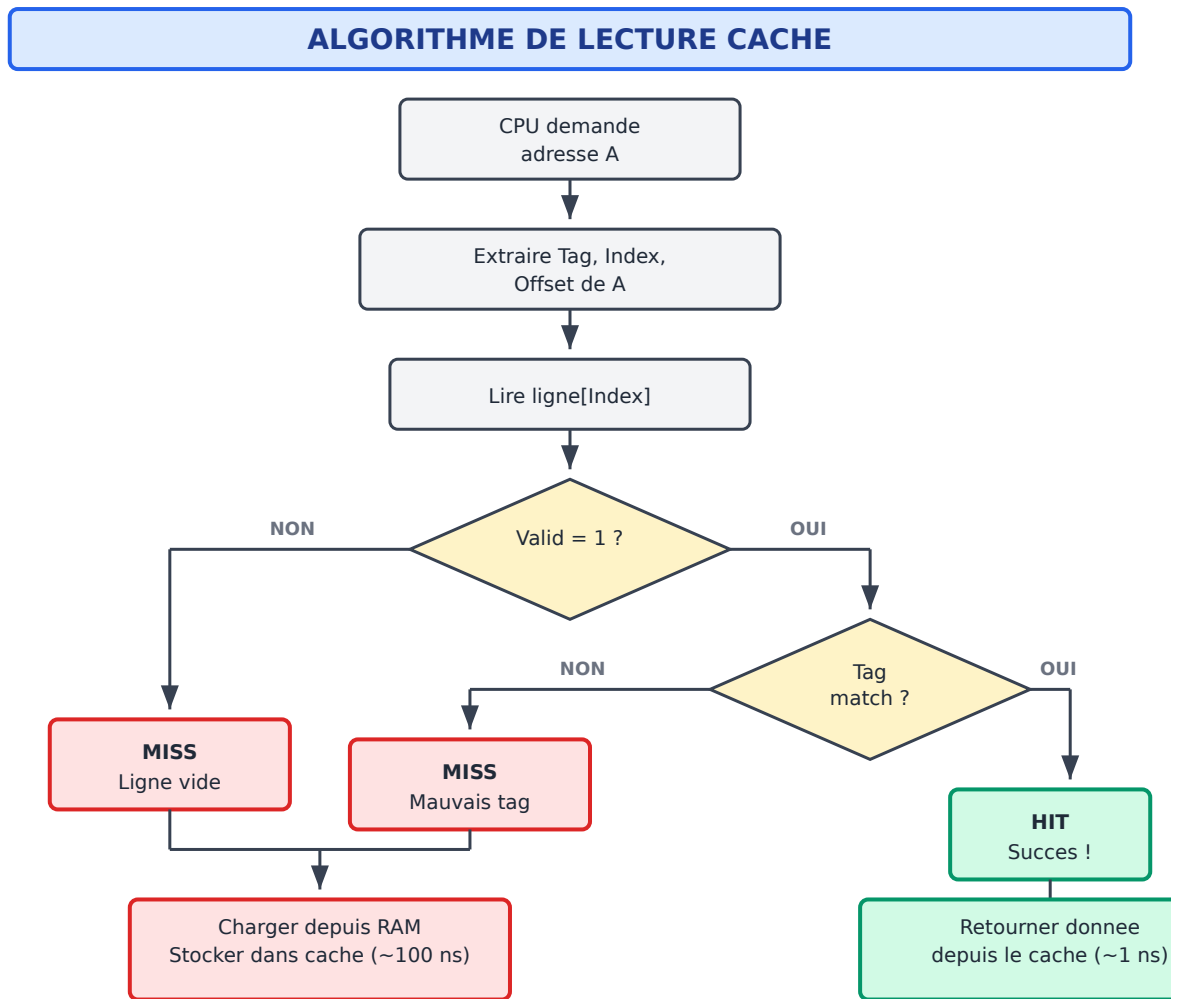
**Figure 14.7:** Scénario Cache HIT

### 14.4.2 Scénario 2 : Cache MISS (Échec)



**Figure 14.8:** Scénario Cache MISS

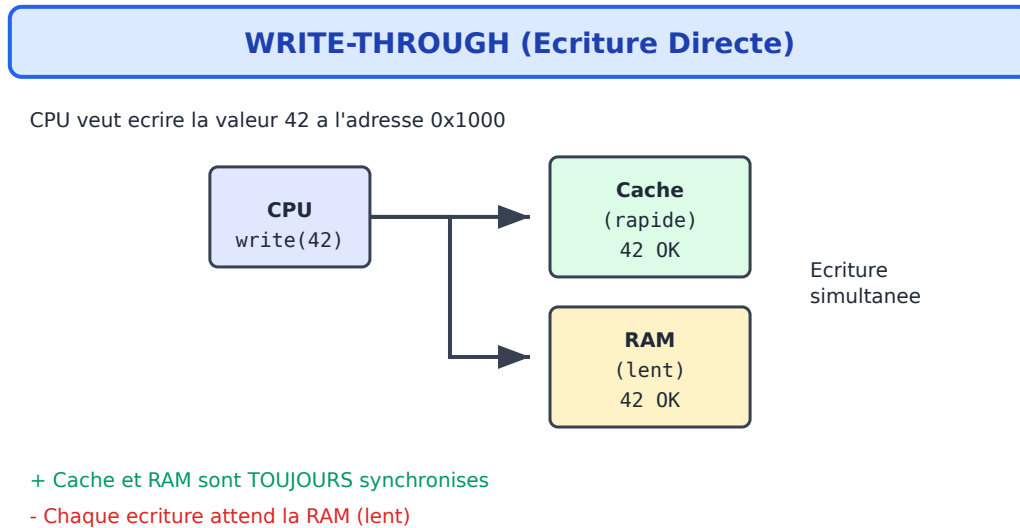
### 14.4.3 Diagramme de Flux Complet



**Figure 14.9:** Algorithme de lecture cache

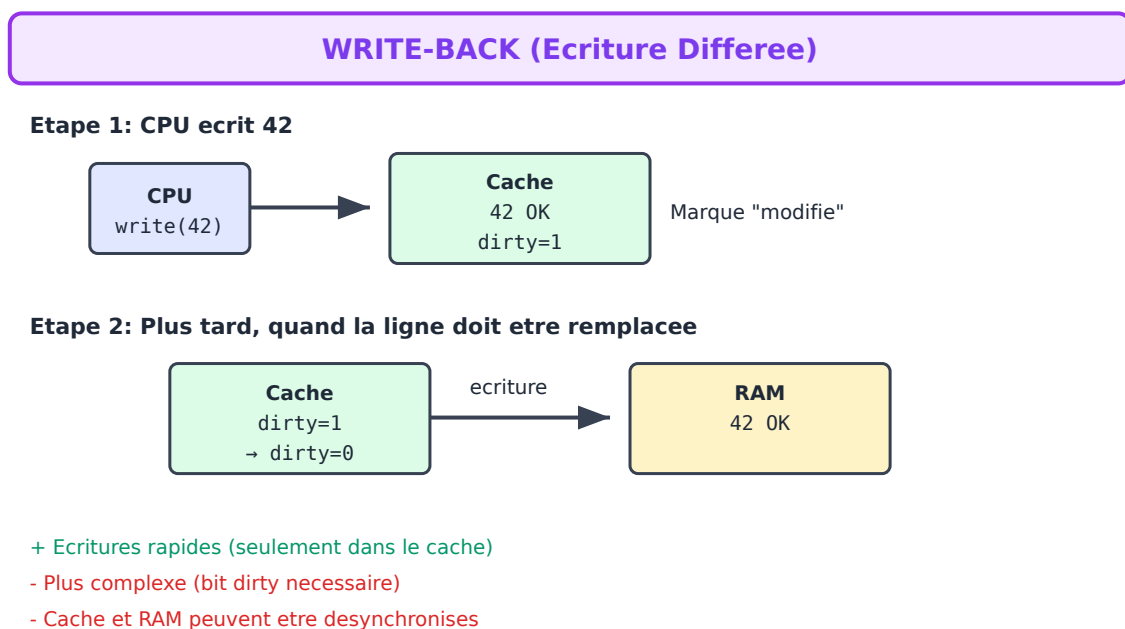
## 14.5 Politiques d'Écriture

### 14.5.1 Write-Through (Écriture Directe)



**Figure 14.10:** Write-Through

### 14.5.2 Write-Back (Écriture Différée)



**Figure 14.11:** Write-Back

## 14.6 Types de Cache : Direct-Mapped vs Associatif

### 14.6.1 Cache Direct-Mapped (Correspondance Directe)

Dans un cache **direct-mapped**, chaque adresse mémoire correspond à **une seule ligne** possible dans le cache. C'est simple et rapide, mais peut causer des **conflits**.

Adresse → Index = (Adresse / Taille\_Ligne) mod Nombre\_Lignes

Exemple avec 4 lignes de cache :

- Adresse 0x000 → Ligne 0
- Adresse 0x100 → Ligne 0 ← Conflit !
- Adresse 0x200 → Ligne 0 ← Conflit !

**Problème** : Si votre programme alterne entre les adresses 0x000 et 0x100, chaque accès provoque un **miss** car elles partagent la même ligne !

### 14.6.2 Cache Fully-Associatif

Un cache **fully-associatif** permet à chaque bloc de se placer **n'importe où** dans le cache.

Cache Fully-Associatif (4 lignes)				
Entrée	Valid	Tag	Data	LRU
0	1	0x000	...	3
1	1	0x100	...	1
2	1	0x200	...	0
3	0	---	---	2

← Coexistent !

**Avantage** : Pas de conflits, les adresses 0x000, 0x100 et 0x200 coexistent.

**Inconvénient** : Comparaison parallèle de tous les tags = hardware complexe et lent.

### 14.6.3 Cache Set-Associatif (N-Way)

Compromis entre les deux : le cache est divisé en **ensembles (sets)**, chaque adresse peut aller dans **N lignes** différentes au sein de son set.

Cache 2-Way Set-Associatif (4 sets × 2 ways = 8 lignes)

Set 0:	Way 0: [0x000, data]	Way 1: [0x100, data]
Set 1:	Way 0: [0x040, data]	Way 1: [libre]
Set 2:	Way 0: [0x080, data]	Way 1: [0x280, data]
Set 3:	Way 0: [0x0C0, data]	Way 1: [libre]

Index du Set = (Adresse / Taille\_Ligne) mod Nombre\_Sets

**Caches typiques des processeurs modernes :** - L1 : 8-way associatif - L2 : 8-16 way associatif - L3 : 16-20 way associatif

## 14.7 Politiques de Remplacement

Quand le cache est plein et qu'un nouveau bloc doit être chargé, **quel bloc évincer** ?

### 14.7.1 LRU (Least Recently Used)

**Principe :** Évincer le bloc qui n'a pas été utilisé depuis le plus longtemps.

État initial (cache 4 lignes, ordre LRU : 3→2→1→0) :

Ligne	Donnée	LRU	
0	Bloc A	0 (MRU)	← Most Recently Used
1	Bloc B	1	
2	Bloc C	2	
3	Bloc D	3 (LRU)	← Least Recently Used

Accès au Bloc E (miss) → Évincer Bloc D (LRU = 3)

0	Bloc A	1	
1	Bloc B	2	
2	Bloc C	3 (LRU)	
3	Bloc E	0 (MRU)	← Nouveau !

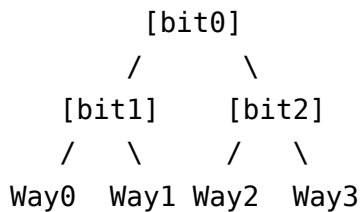


**Avantage** : Exploite bien la localité temporelle. **Inconvénient** : Coûteux à implémenter pour N élevé ( $N!$  états possibles).

### 14.7.2 Pseudo-LRU (Tree-PLRU)

Approximation de LRU utilisant un arbre binaire de bits.

Cache 4-way avec 3 bits de direction :



Chaque bit pointe vers le sous-arbre "moins récent".

Pour évincer : suivre les bits jusqu'à une feuille.

Pour mettre à jour : inverser les bits sur le chemin vers le way accédé.

### 14.7.3 FIFO (First-In First-Out)

**Principe** : Évincer le bloc qui est dans le cache depuis le plus longtemps.

Ordre d'arrivée :  $A \rightarrow B \rightarrow C \rightarrow D$

Prochain miss : Évincer A (premier arrivé)

**Simple** mais ne tient pas compte de la fréquence d'utilisation.

### 14.7.4 Random (Aléatoire)

**Principe** : Évincer un bloc au hasard.

Utilisé par : ARM Cortex-A9, certains L2 caches

**Avantage** : Hardware très simple, pas d'état à maintenir. **Inconvénient** : Peut évincer des données utiles.

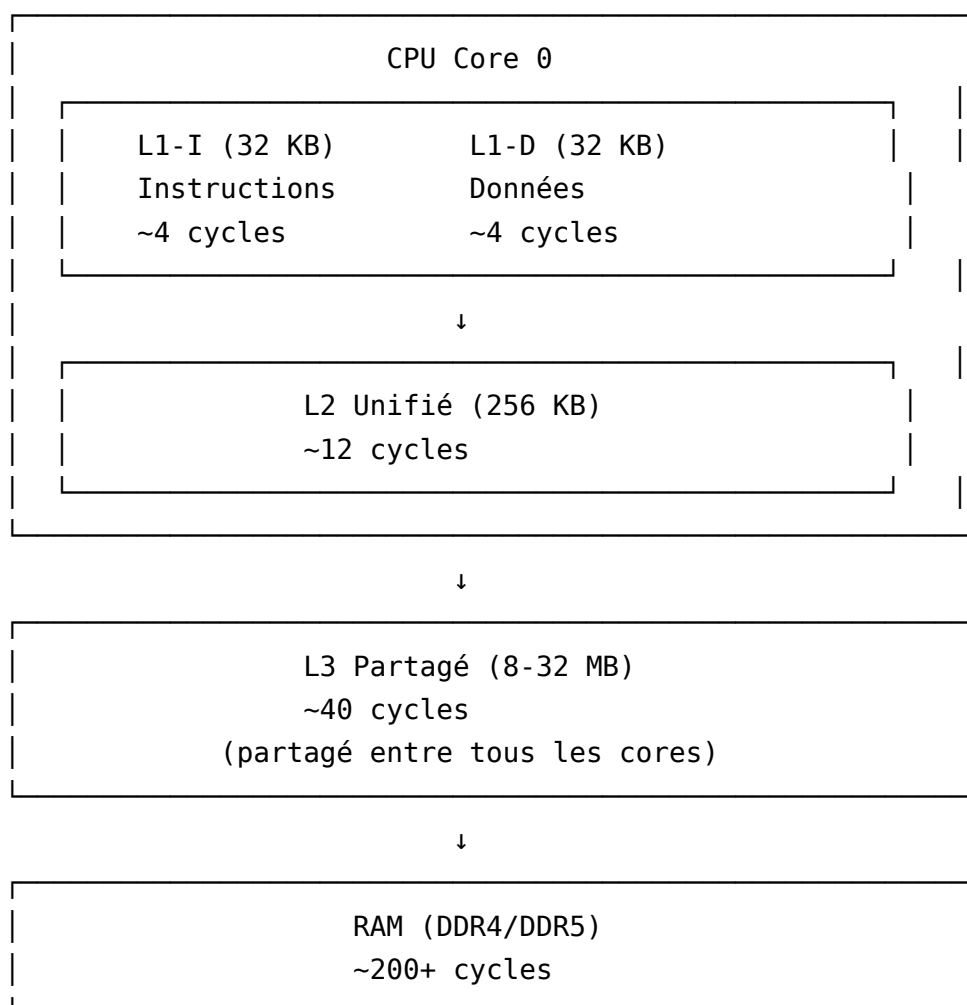
**Fait surprenant** : Random est souvent proche de LRU en pratique !

### 14.7.5 Comparaison des Politiques

Politique	Complexité HW	Performance	Cas d'utilisation
LRU	Élevée	Excellente	L1 cache (petit)
PLRU	Moyenne	Très bonne	L2/L3 cache
FIFO	Faible	Bonne	TLB, caches simples
Random	Très faible	Correcte	Grands caches

## 14.8 Caches Multi-Niveaux (L1/L2/L3)

Les processeurs modernes utilisent une **hiérarchie de caches** :



### 14.8.1 Caractéristiques Typiques (2024)

Niveau	Taille	Latence	Associativité	Partagé
L1-I	32-64 KB	4 cycles	8-way	Non (par core)
L1-D	32-64 KB	4-5 cycles	8-12 way	Non (par core)
L2	256 KB-1 MB	12-14 cycles	8-16 way	Non (par core)
L3	8-96 MB	30-50 cycles	16-20 way	Oui (tous cores)

### 14.8.2 Politiques d'Inclusion

**Inclusive** : Tout ce qui est dans L1 est aussi dans L2 et L3. - Avantage : Cohérence simple - Inconvénient : Gaspillage d'espace

**Exclusive** : Les données ne sont que dans UN niveau à la fois. - Avantage : Capacité totale = L1 + L2 + L3 - Inconvénient : Gestion plus complexe

**NINE (Non-Inclusive Non-Exclusive)** : Pas de garantie. - Utilisé par Intel depuis Skylake pour les grands L3

## 14.9 Patterns de Code et Localité

### 14.9.1 Pattern 1 : Parcours Séquentiel (Localité Spatiale)

```
// EXCELLENT : Accès séquentiels
int sum = 0;
for (int i = 0; i < 1000; i++) {
    sum += array[i]; // Adresses consécutives
}
// Hit rate ~94% (1 miss pour 16 hits si ligne = 64 octets, int = 4 octets)
```

### 14.9.2 Pattern 2 : Accès avec Stride (Mauvaise Localité)

```
// MAUVAIS : Stride de 64 octets = 1 ligne de cache
for (int i = 0; i < 1000; i += 16) {
    sum += array[i]; // Saute une ligne entière !
}
// Hit rate ~0% : chaque accès est un miss
```

### 14.9.3 Pattern 3 : Réutilisation de Variables (Localité Temporelle)

```
// BON : Même variable réutilisée
int accumulator = 0;
for (int i = 0; i < 1000; i++) {
    accumulator += array[i];
    accumulator *= 2;
    accumulator -= 1; // 'accumulator' reste en registre/L1
}

// MAUVAIS : Variable différente à chaque fois
for (int i = 0; i < 1000; i++) {
    temps[i] = array[i] * 2; // Écrit dans tout le tableau
}
for (int i = 0; i < 1000; i++) {
    result += temps[i];      // Relit tout le tableau
}
```

### 14.9.4 Pattern 4 : Structure de Données Cache-Friendly

```
// MAUVAIS : Array of Structures (AoS)
struct Particule {
    float x, y, z;      // Position
    float vx, vy, vz;   // Vitesse (souvent inutilisé)
    float mass;
    int type;
};
Particule particles[10000];

for (int i = 0; i < 10000; i++) {
    particles[i].x += particles[i].vx; // Charge 32 octets, utilise 8
}

// BON : Structure of Arrays (SoA)
struct Particules {
    float x[10000];
    float y[10000];
    float z[10000];
    float vx[10000];
    // ...
};
Particules p;

for (int i = 0; i < 10000; i++) {
    p.x[i] += p.vx[i]; // Accès séquentiel, 100% utile
}
```

### 14.9.5 Pattern 5 : Loop Tiling / Blocking

```
// NAÏF : Multiplication de matrices
for (int i = 0; i < N; i++) {
    for (int j = 0; j < N; j++) {
        for (int k = 0; k < N; k++) {
            C[i][j] += A[i][k] * B[k][j]; // B[k][j] : accès par colonne !
        }
    }
}

// OPTIMISÉ : Blocking (blocs de 32x32)
#define BLOCK 32
for (int ii = 0; ii < N; ii += BLOCK) {
    for (int jj = 0; jj < N; jj += BLOCK) {
        for (int kk = 0; kk < N; kk += BLOCK) {
            // Traiter le bloc [ii:ii+BLOCK, jj:jj+BLOCK]
            for (int i = ii; i < ii + BLOCK; i++) {
                for (int j = jj; j < jj + BLOCK; j++) {
                    for (int k = kk; k < kk + BLOCK; k++) {
                        C[i][j] += A[i][k] * B[k][j];
                    }
                }
            }
        }
    }
}

// Le bloc de B tient en cache → réutilisé N/BLOCK fois
```

## 14.10 Modélisation des Performances

### 14.10.1 Temps d'Accès Moyen (AMAT)

$$\text{AMAT} = \text{Hit\_Time} + \text{Miss\_Rate} \times \text{Miss\_Penalty}$$

Exemple :

- Hit Time L1 = 4 cycles
- Miss Rate L1 = 5%
- Miss Penalty (accès L2) = 12 cycles

$$\text{AMAT} = 4 + 0.05 \times 12 = 4.6 \text{ cycles}$$

### 14.10.2 AMAT Multi-Niveaux

$$\text{AMAT} = \text{Hit\_Time\_L1} + \text{Miss\_Rate\_L1} \times ( \\ \text{Hit\_Time\_L2} + \text{Miss\_Rate\_L2} \times ( \\ \text{Hit\_Time\_L3} + \text{Miss\_Rate\_L3} \times \text{RAM\_Latency} \\ ) \\ )$$

Exemple réaliste :

- L1 : 4 cycles, 5% miss
- L2 : 12 cycles, 20% miss (de ce qui arrive en L2)
- L3 : 40 cycles, 30% miss
- RAM : 200 cycles

$$\begin{aligned} \text{AMAT} &= 4 + 0.05 \times (12 + 0.20 \times (40 + 0.30 \times 200)) \\ &= 4 + 0.05 \times (12 + 0.20 \times (40 + 60)) \\ &= 4 + 0.05 \times (12 + 20) \\ &= 4 + 0.05 \times 32 \\ &= 4 + 1.6 \\ &= 5.6 \text{ cycles} \end{aligned}$$

Sans cache : 200 cycles → Le cache accélère par 35x !

### 14.10.3 Exercice de Calcul

Calculez l'AMAT pour ce système : - L1 : 3 cycles, miss rate 8% - L2 : 10 cycles, miss rate 25% - RAM : 150 cycles

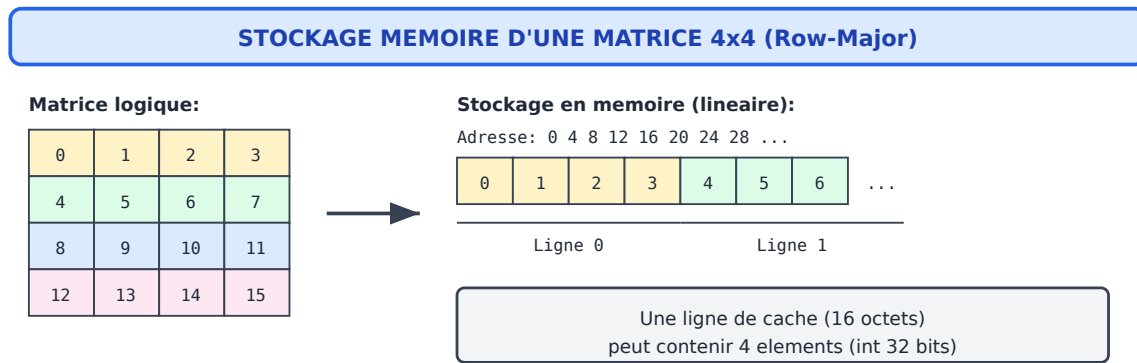
Solution :

$$\begin{aligned} \text{AMAT} &= 3 + 0.08 \times (10 + 0.25 \times 150) \\ &= 3 + 0.08 \times (10 + 37.5) \\ &= 3 + 0.08 \times 47.5 \\ &= 3 + 3.8 \\ &= 6.8 \text{ cycles} \end{aligned}$$

## 14.11 Impact sur vos Programmes

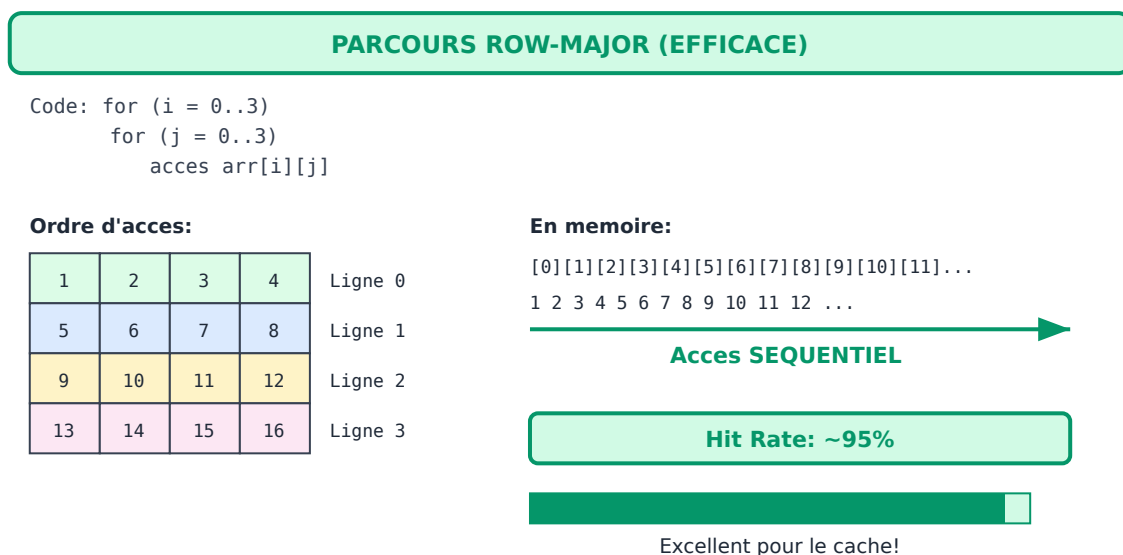
### 14.11.1 Parcours de Tableaux 2D : L'Ordre Compte !

Une matrice 4x4 est stockée **ligne par ligne** en mémoire (row-major) :



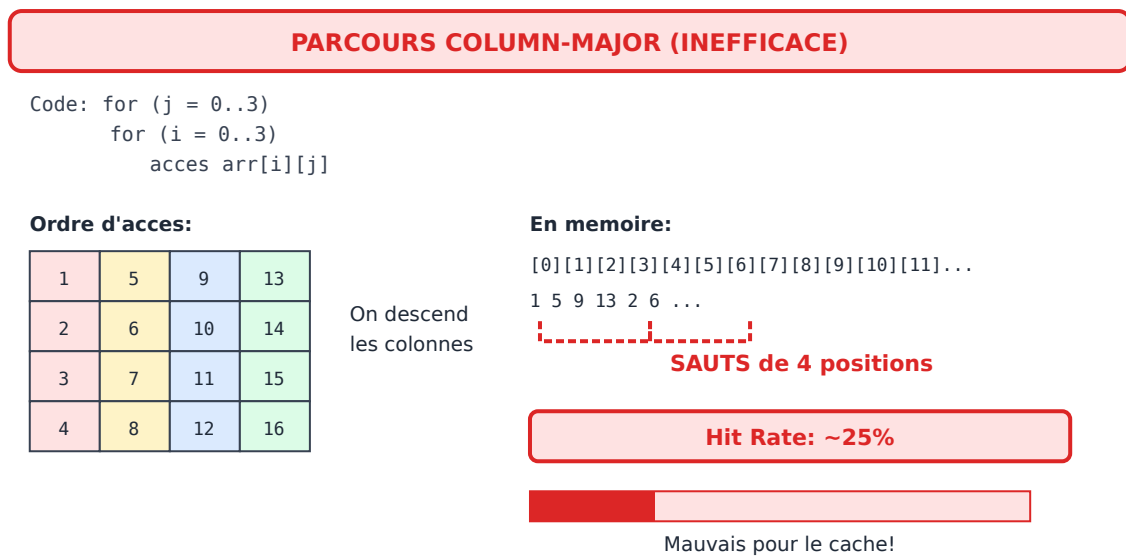
**Figure 14.12:** Stockage mémoire d'une matrice

### 14.11.2 Parcours Row-Major (En Ligne) - EFFICACE



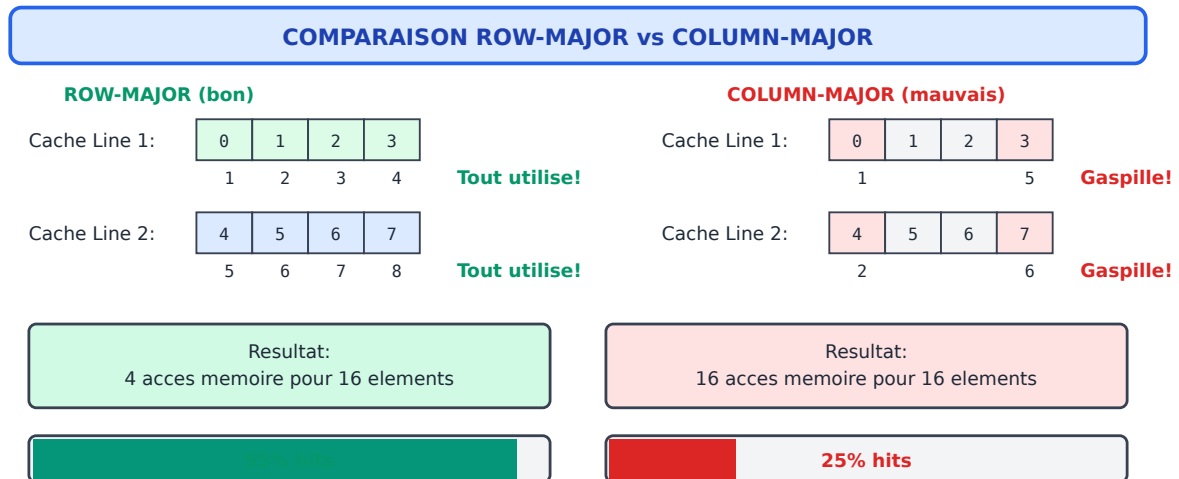
**Figure 14.13:** Parcours Row-Major

### 14.11.3 Parcours Column-Major (En Colonne) - INEFFICACE



**Figure 14.14:** Parcours Column-Major

### 14.11.4 Comparaison Visuelle



**Figure 14.15:** Comparaison Row-Major vs Column-Major

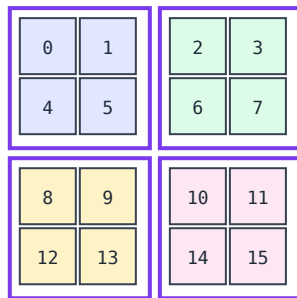


### 14.11.5 Technique du Blocking

#### TECHNIQUE DE BLOCKING

Au lieu de parcourir toute la matrice, on traite par BLOCS qui tiennent dans le cache.

Matrice 4x4 divisée en blocs 2x2:



Ordre de traitement:



**Chaque bloc tient dans le cache**

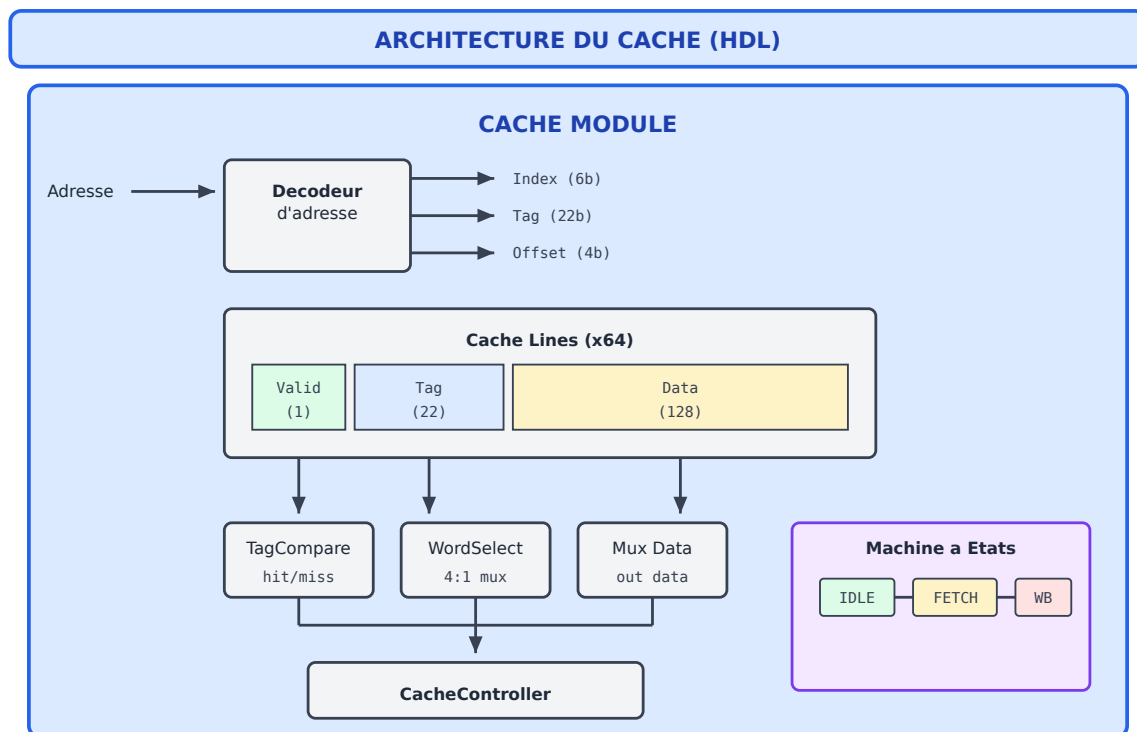
→ Excellente localité spatiale et temporelle!

Note: Le blocking est utilisé dans les bibliothèques d'algèbre linéaire (BLAS, LAPACK) pour optimiser les multiplications de matrices.

**Figure 14.16:** Technique de Blocking

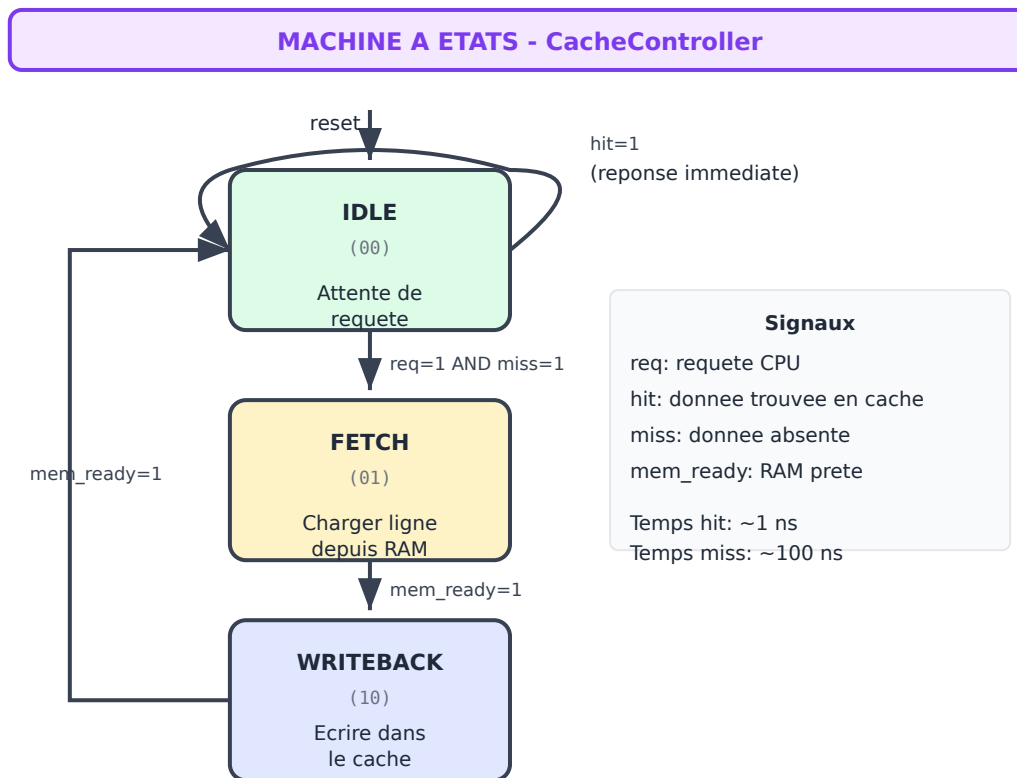
## 14.12 Implémentation HDL du Cache

### 14.12.1 Architecture Globale



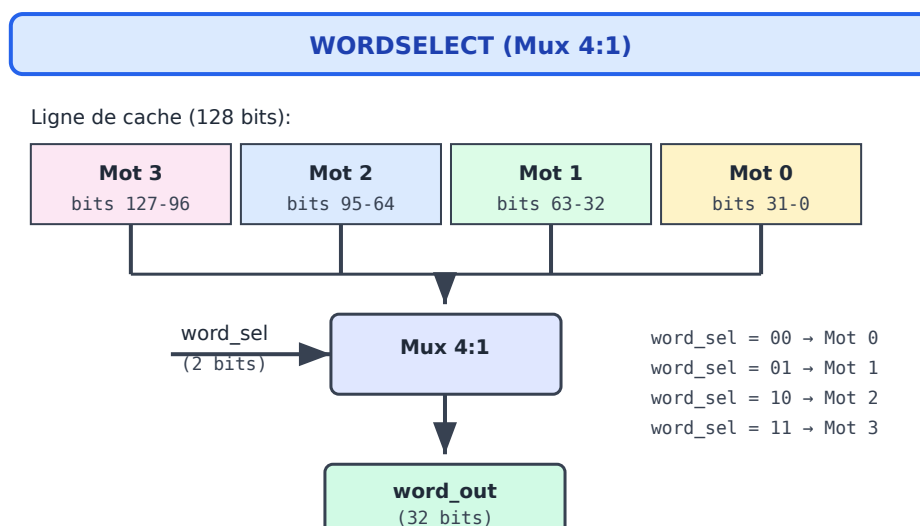
**Figure 14.17:** Architecture du cache HDL

### 14.12.2 Machine à États du Contrôleur



**Figure 14.18:** Machine à états du CacheController

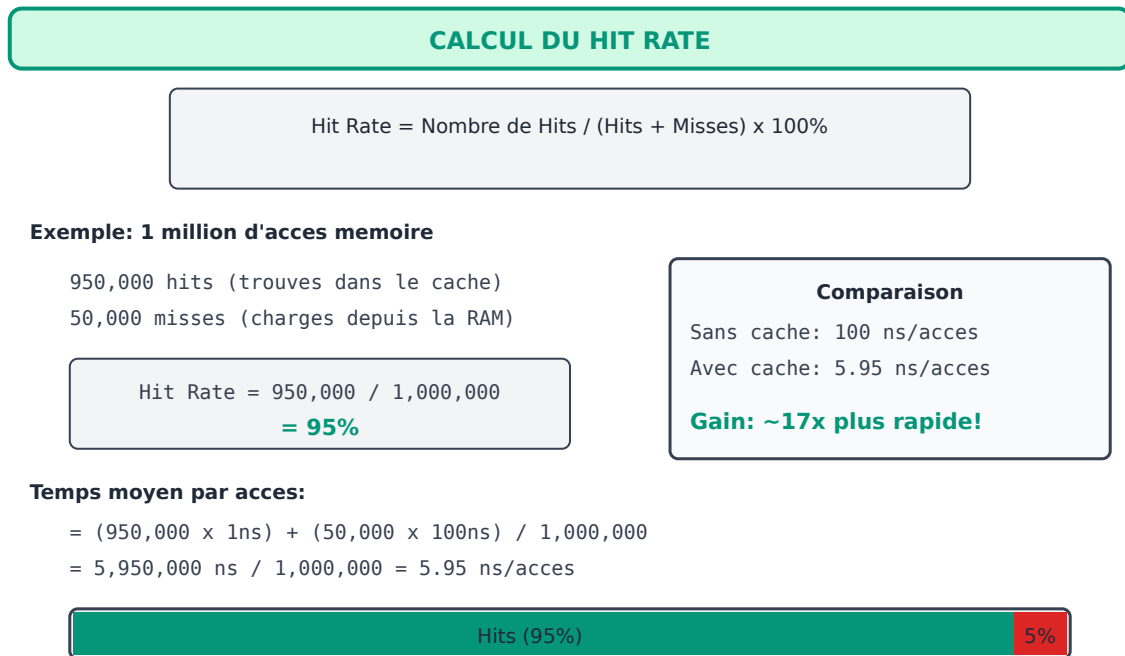
### 14.12.3 WordSelect : Sélection du Mot



**Figure 14.19:** WordSelect

## 14.13 Statistiques et Performance

### 14.13.1 Calcul du Hit Rate



**Figure 14.20:** Calcul du Hit Rate

## 14.14 Visualiser le Cache avec le CPU Visualizer

Le **CPU Visualizer** vous permet d'observer le comportement du cache en temps réel pendant l'exécution d'un programme.

### 14.14.1 Accéder au Visualizer

```
cd web
npm run dev
# Ouvrir http://localhost:5173 -> CPU Visualizer
```

### 14.14.2 La Démo "Cache"

Chargez la démo **"7. Cache"** dans le menu déroulant. Ce programme : 1. Parcourt un tableau de 16 éléments une première fois (cache misses) 2. Parcourt le même tableau une seconde fois (cache hits)

### 14.14.3 Ce que vous verrez

**Panneau “Cache L1”** : - **Hits** : Nombre d'accès trouvés dans le cache - **Misses** : Nombre d'accès qui ont dû aller en RAM - **Taux** : Pourcentage de hits (ex: “94.2%”) - **Indicateur HIT/MISS** : Flash vert pour hit, rouge pour miss

**Contenu du cache** : - **Ligne** : Numéro de la ligne (0-63) - **Valid** : 1 si la ligne contient des données valides - **Tag** : Identifie quelle zone mémoire est stockée - **Données** : Le mot stocké dans la ligne

### 14.14.4 Exercice Pratique

1. Lancez la démo “Cache” et observez :
  - Au premier parcours : beaucoup de **MISS** (flash rouge)
  - Au second parcours : beaucoup de **HIT** (flash vert)
2. Regardez le taux de hits évoluer :
  - Début : ~0% (cache vide)
  - Après premier parcours : ~50%
  - Fin : ~85-95%
3. Observez les lignes de cache se remplir :
  - Les bits Valid passent de 0 à 1
  - Les Tags s'affichent
  - Les données apparaissent

## 14.15 Exercices

### 14.15.1 Exercices HDL

Exercice	Description
<b>CacheLine</b>	Implémenter une ligne de cache avec valid, tag, data
<b>TagCompare</b>	Comparateur de tags pour détecter hit/miss
<b>WordSelect</b>	Sélecteur de mot (4:1) dans une ligne 128 bits
<b>CacheController</b>	Machine à états (IDLE, FETCH, WRITEBACK)

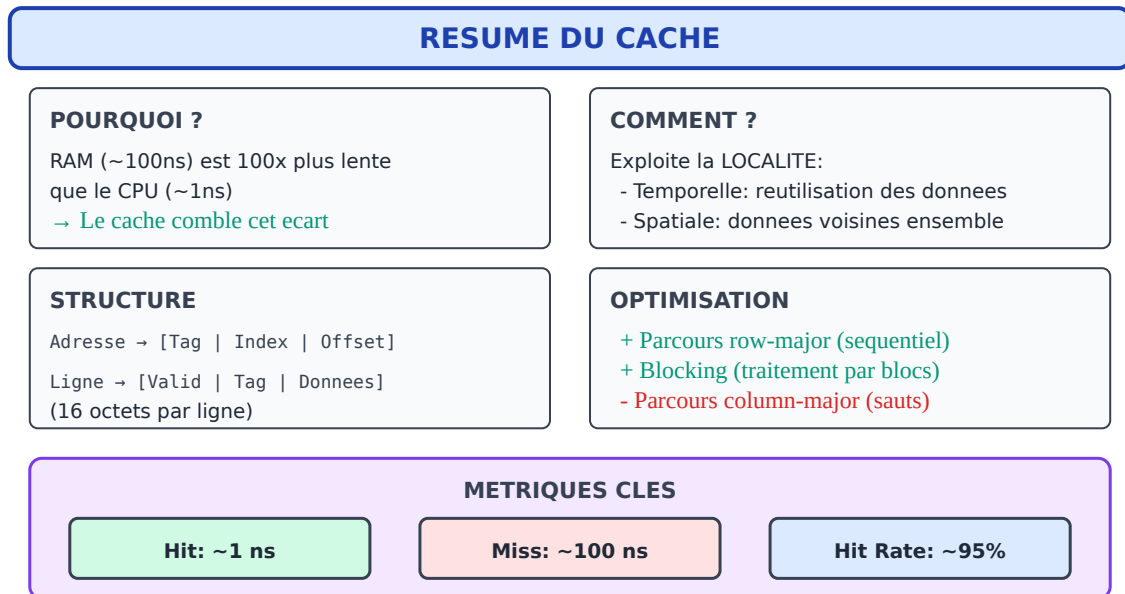
### 14.15.2 Exercices Assembleur A32

Exercice	Description	Résultat
<b>Accès Séquentiel</b>	Parcours cache-friendly d'un tableau	R0 = 100
<b>Accès avec Stride</b>	Parcours avec sauts (moins efficace)	R0 = 28
<b>Réutilisation Registre</b>	Garder les données en registre	R0 = 91

### 14.15.3 Exercices C32

Exercice	Description	Résultat
<b>Parcours en Ligne</b>	Accès row-major (cache-friendly)	120
<b>Parcours en Colonne</b>	Accès column-major (moins efficace)	120
<b>Traitement par Blocs</b>	Technique de blocking	120
<b>Localité Temporelle</b>	Réutiliser les données	30

## 14.16 Résumé Visuel



**Figure 14.21:** Résumé du cache

## 14.17 Points Clés à Retenir

1. **La RAM est lente** : ~100x plus lente que le cache
2. **Le cache exploite la localité** : temporelle et spatiale
3. **L'ordre d'accès compte** : row-major » column-major
4. **Réutilisez les données** : gardez-les en registre ou en cache
5. **Pensez en blocs** : traitez des données qui tiennent dans le cache

Ces principes s'appliquent à tous les niveaux de programmation, du code assembleur aux applications modernes !

## 14.18 Auto-évaluation

Testez votre compréhension du cache.

### 14.18.1 Questions de compréhension

- Q1.** Qu'est-ce que la localité temporelle et la localité spatiale ?
- Q2.** Pourquoi le parcours en ligne (row-major) est-il plus efficace que le parcours en colonne ?
- Q3.** Qu'est-ce qu'un cache hit et un cache miss ?
- Q4.** Comment fonctionne un cache direct-mapped ?
- Q5.** Qu'est-ce que la technique de "blocking" ?

### 14.18.2 Mini-défi pratique

Calculez le hit rate pour ce pattern d'accès avec un cache de 4 lignes de 16 octets :

Accès séquentiels aux adresses : 0, 4, 8, 12, 16, 20, 24, 28, 0, 4, 8, 12

*Les solutions se trouvent dans le document **Seed\_Solutions**.*

### 14.18.3 Checklist de validation

- ☐ Expliquer la différence entre localité temporelle et spatiale
- ☐ Comprendre pourquoi le cache existe (hiérarchie mémoire)
- ☐ Calculer un hit rate simple
- ☐ Optimiser un parcours de tableau pour le cache
- ☐ Appliquer la technique de blocking sur une matrice



# 15 Les Interruptions : Quand le Monde Extérieur Frappe à la Porte

Imaginez que vous êtes concentré sur un travail important quand soudain : - Votre téléphone sonne - Quelqu'un frappe à la porte - L'alarme incendie se déclenche

Dans chaque cas, vous devez **interrompre** votre travail actuel, **gérer** l'événement, puis **reprendre** où vous en étiez.

Les **interruptions** en informatique fonctionnent exactement de la même façon : elles permettent au CPU de réagir à des événements externes sans avoir à constamment vérifier leur état.

---

## 15.1 Pourquoi les Interruptions ?

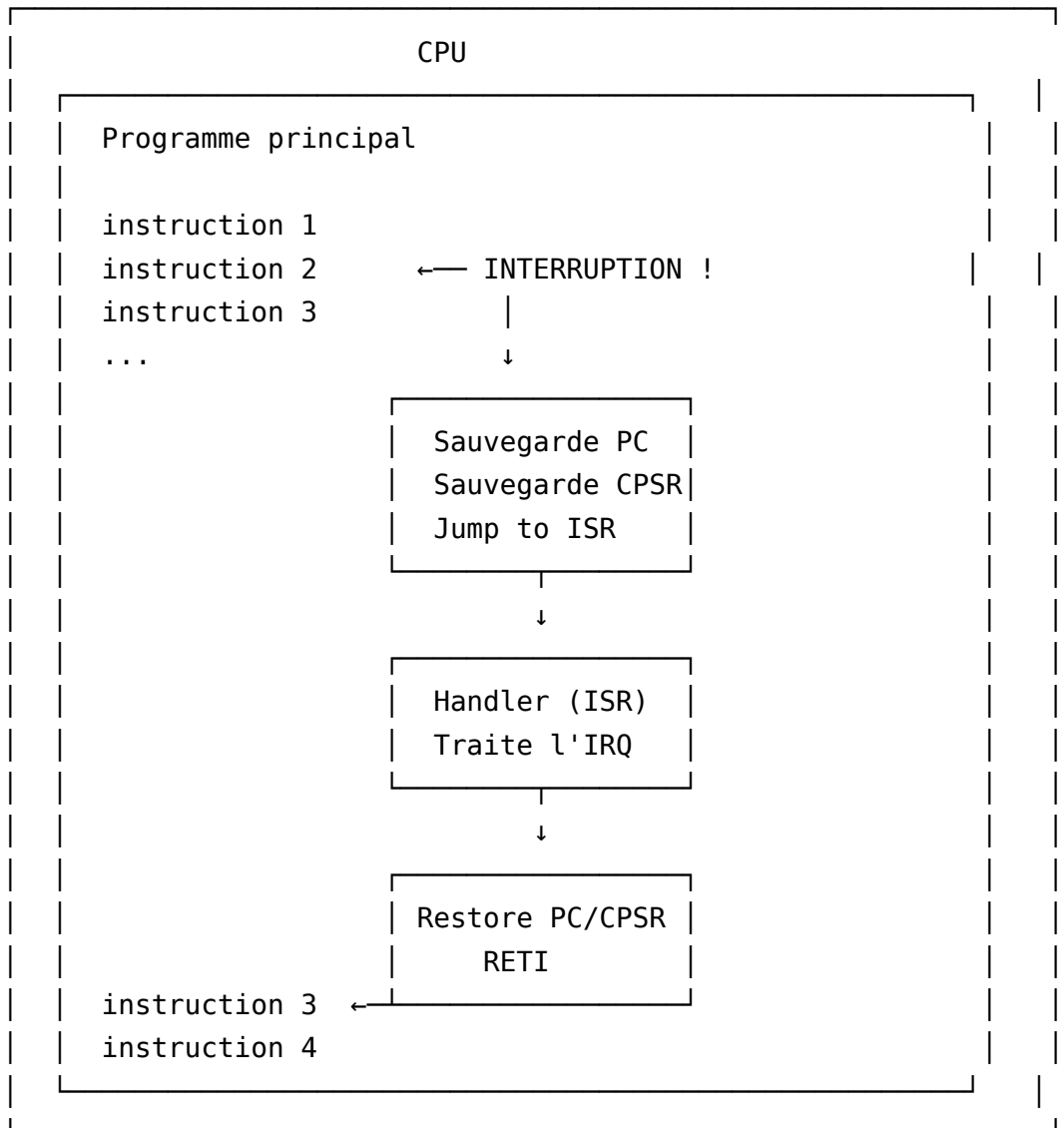
### 15.1.1 Le Problème : Le Polling

Sans interruptions, le CPU doit constamment vérifier si quelque chose s'est passé :

```
// MAUVAIS : Polling (attente active)
while (1) {
    if (keyboard_has_key()) {
        handle_key();
    }
    if (timer_expired()) {
        handle_timer();
    }
    if (network_has_data()) {
        handle_network();
    }
    // Le CPU ne peut rien faire d'autre !
}
```

**Problèmes du polling** : - Gaspille des cycles CPU - Latence variable (peut rater des événements) - Plus il y a de périphériques, pire c'est

### 15.1.2 La Solution : Les Interruptions



**Avantages :** - Le CPU travaille normalement jusqu'à l'événement - Réponse immédiate (latence minimale) - Scale bien avec le nombre de périphériques

## 15.2 Types d'Interruptions

### 15.2.1 Interruptions Matérielles (IRQ)

Déclenchées par des périphériques externes :

Source	Exemple	Priorité Typique
Timer	Tick système (100 Hz - 1 kHz)	Haute
Clavier	Touche pressée	Moyenne
Souris	Mouvement, clic	Moyenne
Disque	Transfert DMA terminé	Haute
Réseau	Paquet reçu	Haute
USB	Périphérique connecté	Basse

### 15.2.2 Interruptions Logicielles (Traps/SWI)

Déclenchées intentionnellement par le programme :

```
; Appel système (syscall)
MOV R0, #1      ; Code syscall = write
MOV R1, #buffer ; Adresse buffer
MOV R2, #10     ; Longueur
SWI #0          ; Software Interrupt → appelle l'OS
```

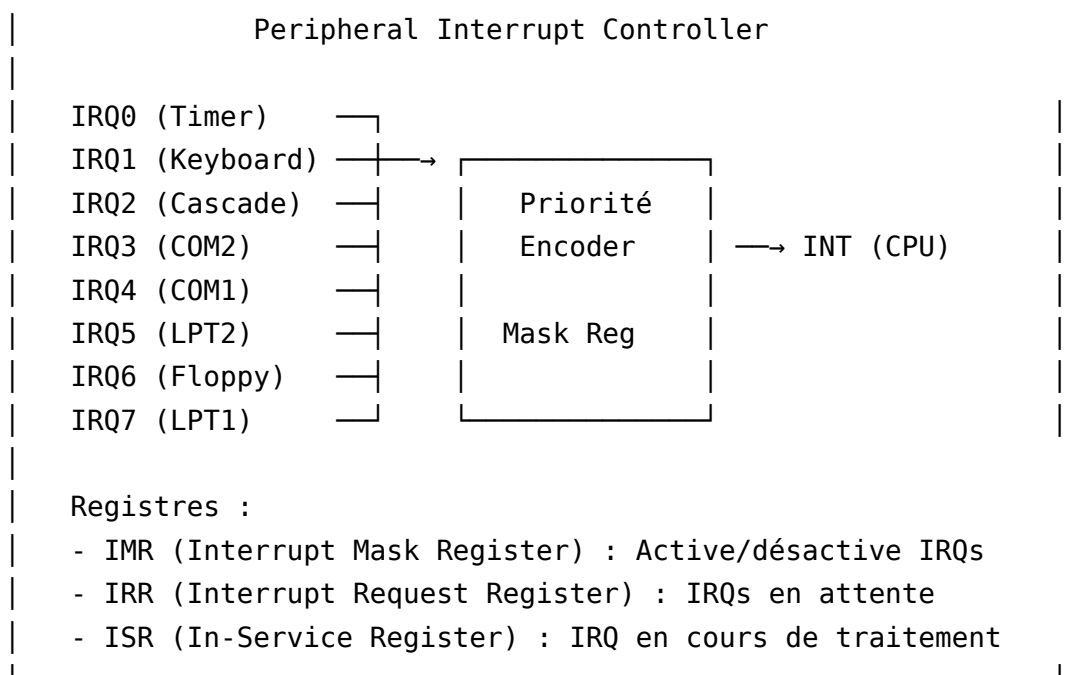
### 15.2.3 Exceptions

Erreurs pendant l'exécution :

Exception	Cause	Récupérable ?
Division par zéro	DIV R0, R1, #0	Oui
Adresse invalide	Accès hors mémoire	Parfois
Instruction invalide	Opcode inconnu	Non
Page fault	Page non en RAM	Oui (MMU)
Breakpoint	Débogage	Oui

## 15.3 Architecture d'un Système d'Interruptions

### 15.3.1 Le Contrôleur d'Interruptions (PIC/APIC)



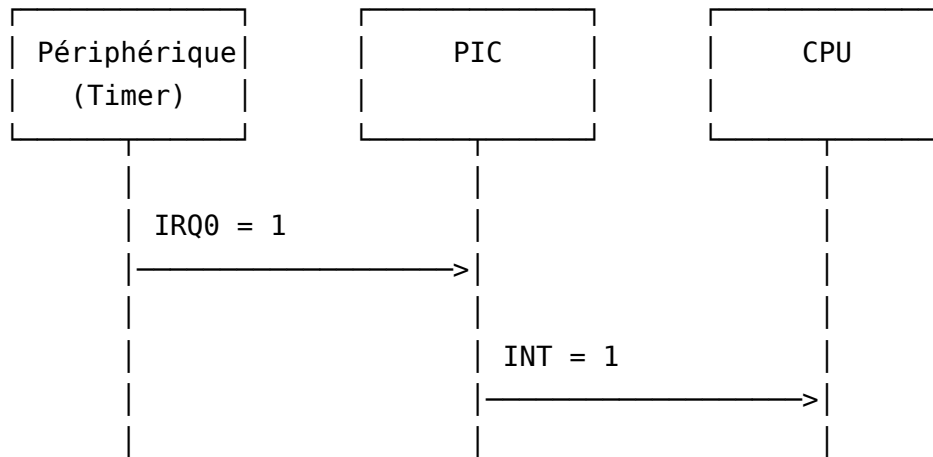
### 15.3.2 La Table des Vecteurs d'Interruption (IVT)

Chaque interruption a un **numéro** qui indexe une table de pointeurs vers les handlers :

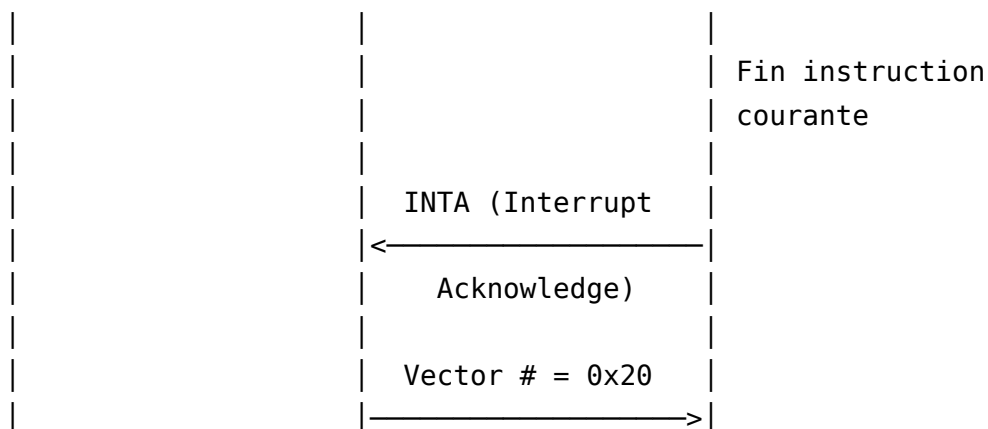
Interrupt Vector Table (IVT)	
Adresse : 0x00000000 - 0x000003FF	
Vect #	Adresse du Handler
0	0x00001000 → Reset Handler
1	0x00001100 → Undefined Instruction
2	0x00001200 → Software Interrupt
3	0x00001300 → Prefetch Abort
4	0x00001400 → Data Abort
5	0x00001500 → Reserved
6	0x00001600 → IRQ Handler
7	0x00001700 → FIQ Handler
...	...

## 15.4 Le Cycle de Vie d'une Interruption

### 15.4.1 1. Détection



### 15.4.2 2. Reconnaissance



### 15.4.3 3. Sauvegarde du Contexte

Le CPU sauvegarde automatiquement :

```

; Ce que le CPU fait automatiquement :
; 1. Désactive les interruptions (I flag = 1)
; 2. Sauvegarde PC dans LR_irq
; 3. Sauvegarde CPSR dans SPSR_irq
; 4. Passe en mode IRQ
; 5. PC = adresse du handler (depuis IVT)
  
```

#### 15.4.4 4. Exécution du Handler (ISR)

```
irq_handler:
    ; Sauvegarder les registres utilisés
    PUSH {R0-R3, R12, LR}

    ; Identifier la source de l'IRQ
    LDR R0, =PIC_BASE
    LDR R1, [R0, #IRR_OFFSET]    ; Lire les IRQ en attente

    ; Dispatcher vers le bon handler
    TST R1, #0x01                ; IRQ0 (Timer) ?
    B.NE timer_handler
    TST R1, #0x02                ; IRQ1 (Keyboard) ?
    B.NE keyboard_handler
    ; ...

    B irq_done

timer_handler:
    ; Traiter le timer
    BL handle_timer_tick
    ; Acquitter l'IRQ au PIC
    LDR R0, =PIC_BASE
    MOV R1, #0x20                ; EOI (End Of Interrupt)
    STR R1, [R0, #EOI_OFFSET]
    B irq_done

keyboard_handler:
    ; Lire la touche
    LDR R0, =KEYBOARD_BASE
    LDR R1, [R0]                 ; Scancode
    BL handle_keypress
    ; Acquitter
    LDR R0, =PIC_BASE
    MOV R1, #0x20
    STR R1, [R0, #EOI_OFFSET]
    B irq_done

irq_done:
    ; Restaurer les registres
    POP {R0-R3, R12, LR}
    ; Retour d'interruption
    SUBS PC, LR, #4              ; RETI : restore PC et CPSR
```

### 15.4.5 5. Retour (RETI)

SUBS PC, LR, #4

; Cette instruction spéciale :

; 1. Restaure PC depuis LR (moins 4 pour pipeline)

; 2. Restaure CPSR depuis SPSR

; 3. Réactive les interruptions

; 4. Reprend le programme interrompu

## 15.5 Gestion des Priorités

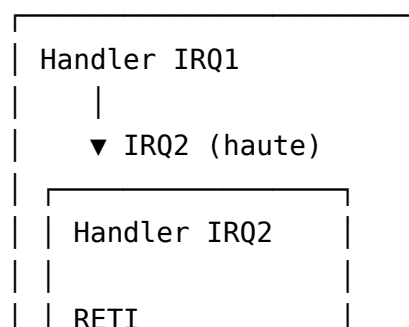
### 15.5.1 Priorité Fixe vs Programmable

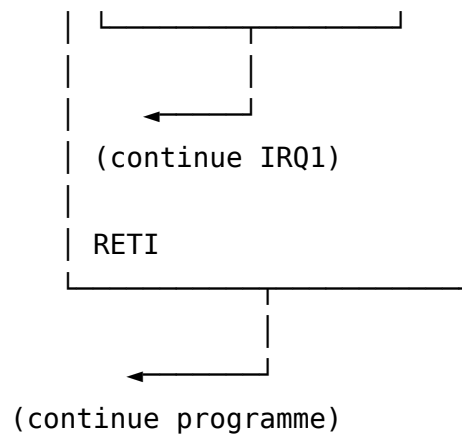
Système de Priorités	
Priorité 0 (Haute) :	Reset, NMI
Priorité 1 :	Data Abort
Priorité 2 :	FIQ (Fast Interrupt)
Priorité 3 :	IRQ
Priorité 4 (Basse) :	Software Interrupt
Règle : Une IRQ de priorité N peut interrompre un handler de priorité < N	

### 15.5.2 Interruptions Imbriquées (Nested)

Programme principal

↓  
▼ IRQ1 (basse priorité)





Pour autoriser les interruptions imbriquées :

```

nested_irq_handler:
    ; Sauver le contexte
    SUB LR, LR, #4
    PUSH {LR}
    MRS LR, SPSR
    PUSH {LR}
    PUSH {R0-R12}

    ; IMPORTANT : Réactiver les interruptions
    ; pour permettre le nesting
    MRS R0, CPSR
    BIC R0, R0, #0x80    ; Clear I bit
    MSR CPSR_c, R0

    ; Traiter l'IRQ...
    BL do_irq_work

    ; Désactiver avant de restaurer
    MRS R0, CPSR
    ORR R0, R0, #0x80
    MSR CPSR_c, R0

    ; Restaurer
    POP {R0-R12}
    POP {LR}
    MSR SPSR_cxsf, LR
    POP {PC}^           ; Restore avec SPSR
  
```



## 15.6 Latence d'Interruption

### 15.6.1 Composants de la Latence

Temps de Réponse Total
$T_{total} = T_{recognition} + T_{save} + T_{vector} + T_{handler}$
$T_{recognition}$ : Temps pour terminer l'instruction courante (1-N cycles selon l'instruction)
$T_{save}$ : Sauvegarde automatique PC/CPSR (~3-5 cycles)
$T_{vector}$ : Lecture de l'IVT + jump (~2-4 cycles)
$T_{handler}$ : Première instruction utile du handler
Total typique : 10-50 cycles (quelques $\mu s$ )

### 15.6.2 Optimiser la Latence

#### 1. FIQ (Fast Interrupt Request) : Registres banqués dédiés

Mode FIQ : R8\_fiq à R14\_fiq sont séparés

→ Pas besoin de PUSH/POP = gain de 20+ cycles

#### 2. Handlers courts : Faire le minimum, déléguer le reste

```
// MAUVAIS : tout dans l'ISR
void timer_isr() {
    update_all_timers();    // Long !
    recalculate_scheduling(); // Très long !
    ack_interrupt();
}

// BON : flag + traitement différé
volatile int timer_pending = 0;
void timer_isr() {
    timer_pending = 1;
    ack_interrupt();
}
```

```
}  
// Dans la boucle principale ou thread dédié :  
if (timer_pending) {  
    timer_pending = 0;  
    do_heavy_work();  
}
```

### 3. **Interrupt coalescing** : Regrouper plusieurs événements

Au lieu de : 1 IRQ par paquet réseau

Faire : 1 IRQ pour N paquets ou après T ms

---

## 15.7 Interruptions et Systèmes d'Exploitation

### 15.7.1 Le Timer : Le Coeur Battant de l'OS

```
// Tick système (ex: 1000 Hz = toutes les 1 ms)  
void timer_handler() {  
    // 1. Incrémenter le compteur système  
    system_ticks++;  
  
    // 2. Vérifier les timeouts  
    check_sleeping_threads();  
  
    // 3. Time-slice scheduling  
    current_thread->time_remaining--;  
    if (current_thread->time_remaining == 0) {  
        schedule(); // Prémption !  
    }  
  
    // 4. Mise à jour des statistiques  
    if (in_user_mode) user_time++;  
    else kernel_time++;  
}
```

### 15.7.2 Changement de Contexte (Context Switch)

Quand le scheduler décide de changer de thread :

```
context_switch:  
    ; Sauver le contexte du thread courant
```

```
LDR R0, =current_thread
LDR R0, [R0]

; Sauver tous les registres dans la structure thread
STMIA R0, {R0-R14}^ ; Registres user mode
MRS R1, CPSR
STR R1, [R0, #60] ; Sauver CPSR

; Charger le nouveau thread
LDR R0, =next_thread
LDR R0, [R0]

; Restaurer son contexte
LDR R1, [R0, #60]
MSR CPSR_cxsf, R1
LDMIA R0, {R0-R14}^

; Mettre à jour current_thread
; ...

; Retour (au nouveau thread)
MOVS PC, LR
```

---

## 15.8 Problèmes de Concurrency

### 15.8.1 Race Conditions

```
// PROBLÈME : variable partagée sans protection
volatile int counter = 0;

void main_program() {
    // Peut être interrompu entre ces opérations !
    int temp = counter; // ← IRQ ICI ?
    temp = temp + 1;     // ← OU ICI ?
    counter = temp;      // ← OU ICI ?
}

void irq_handler() {
    counter++; // Modification pendant que main lit ?
}

// Résultat possible :
// main lit counter = 5
```

```
// IRQ: counter = 6
// main écrit counter = 6 ← Incrémentation perdue !
```

### 15.8.2 Sections Critiques

```
// SOLUTION : désactiver les interruptions
void safe_increment() {
    disable_interrupts(); // CLI
    counter++;
    enable_interrupts(); // STI
}

// En assembleur A32 :
safe_increment:
    MRS R1, CPSR
    ORR R2, R1, #0x80 ; Set I bit
    MSR CPSR_c, R2 ; Disable IRQ

    LDR R0, =counter
    LDR R3, [R0]
    ADD R3, R3, #1
    STR R3, [R0]

    MSR CPSR_c, R1 ; Restore (enable if was)
    BX LR
```

### 15.8.3 Attention : Ne Pas Rester Trop Longtemps !

```
// MAUVAIS : interruptions désactivées trop longtemps
void bad_function() {
    disable_interrupts();
    do_long_operation(); // 10 ms !
    enable_interrupts();
}

// Risque : perte d'IRQ, latence horrible

// BON : minimiser la section critique
void good_function() {
    // Préparation hors section critique
    prepare_data();

    disable_interrupts();
    quick_update(); // < 10 µs
}
```

```
enable_interrupts();

// Traitement hors section critique
process_result();
}
```

---

## 15.9 Exercices Pratiques

### 15.9.1 Exercices sur le Simulateur Web

Lancez le **Simulateur Web** et allez dans **Exercices OS** pour pratiquer les concepts de ce chapitre :

Exercice	Description	Concepts
os-timer	Compte à rebours visuel	Timer, compteurs
os-irq	Interruptions visuelles (T/K/S)	Handlers, dispatch, acquittement

Ces exercices interactifs vous permettent de voir les interruptions en action avec un retour visuel immédiat.

### 15.9.2 Exercice 1 : Gestionnaire de Timer Simple

Implémentez un handler de timer qui compte les secondes :

```
; Variables globales
.data
ticks:      .word 0
seconds:    .word 0

.text
; TODO: Implémenter timer_handler
; - Incréments ticks
; - Si ticks == 1000, incrémenter seconds et reset ticks
; - Acquitter l'interruption
timer_handler:
    ; Votre code ici
```

### 15.9.3 Exercice 2 : Buffer Circulaire pour Clavier

```
// Implémenter un buffer circulaire pour stocker les touches
#define BUFFER_SIZE 16

typedef struct {
    char data[BUFFER_SIZE];
    int head; // Prochain emplacement d'écriture (ISR)
    int tail; // Prochain emplacement de lecture (main)
} RingBuffer;

// TODO: Implémenter
void keyboard_isr(); // Ajoute une touche au buffer
int get_key(); // Lit une touche (bloquant ou non)
int buffer_empty(); // Test si vide
```

### 15.9.4 Exercice 3 : Ordonnanceur Simple

```
// Implémenter un scheduler round-robin basé sur timer
#define MAX_THREADS 4
#define TIME_SLICE 10 // ms

typedef struct {
    int id;
    int state; // READY, RUNNING, BLOCKED
    void* stack_ptr;
    int time_remaining;
} Thread;

// TODO: Implémenter
void scheduler_init();
void timer_isr(); // Décrémente time_remaining, schedule si 0
void schedule(); // Choisit le prochain thread
void context_switch(); // Change de thread
```

### 15.9.5 Exercice 4 : Analyse de Latence

Calculez la latence d'interruption pour : - Instruction en cours : LDM (chargement de 8 registres) - Sauvegarde automatique : 3 cycles - Fetch du vecteur : 2 cycles - Handler : PUSH de 6 registres

## 15.10 Auto-évaluation

### 15.10.1 Quiz

- Q1.** Quelle est la différence entre une interruption matérielle et une exception ?
- Q2.** Pourquoi le polling est-il inefficace comparé aux interruptions ?
- Q3.** Que contient la table des vecteurs d'interruption (IVT) ?
- Q4.** Qu'est-ce qu'une race condition et comment l'éviter ?
- Q5.** Pourquoi est-il important que les handlers d'interruption soient courts ?
- Q6.** Expliquez le rôle de l'instruction RETI (ou équivalent).
- Q7.** Qu'est-ce que le FIQ et pourquoi est-il plus rapide que l'IRQ ?

### 15.10.2 Exercice de Réflexion

Un système a les caractéristiques suivantes : - Timer IRQ toutes les 1 ms - Chaque IRQ timer prend 50  $\mu$ s à traiter - Un thread doit répondre à des événements réseau en moins de 100  $\mu$ s

Ce système peut-il garantir la latence réseau demandée ? Justifiez.

## 15.11 Résumé

INTERRUPTIONS
<p>TYPES :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IRQ - Matériel externe (timer, clavier, réseau)</li> <li>• Trap - Logiciel intentionnel (syscall)</li> <li>• Exception - Erreur (div/0, page fault)</li> </ul> <p>CYCLE :</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Événement déclenche l'IRQ</li> <li>2. CPU termine l'instruction courante</li> <li>3. Sauvegarde PC, CPSR</li> <li>4. Consulte IVT, jump au handler</li> <li>5. Handler traite l'événement</li> <li>6. RETI restaure et reprend</li> </ol>

BONNES PRATIQUES :
• Handlers courts (defer le travail lourd)
• Protéger les sections critiques
• Acquitter les IRQ
• Minimiser le temps interruptions désactivées

Les interruptions sont fondamentales pour tout système réactif. Elles permettent au matériel de communiquer efficacement avec le logiciel, et sont la base de concepts avancés comme le multitâche préemptif et les systèmes temps réel.

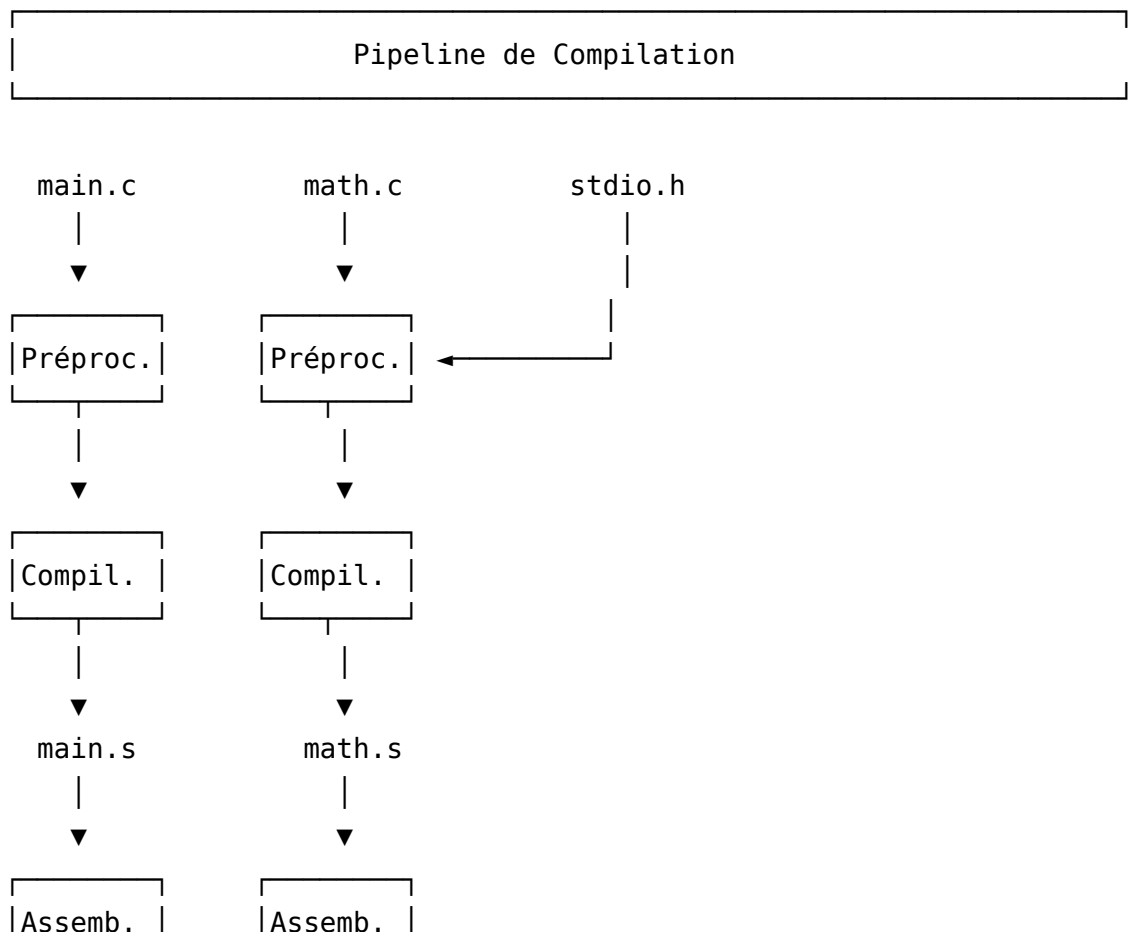


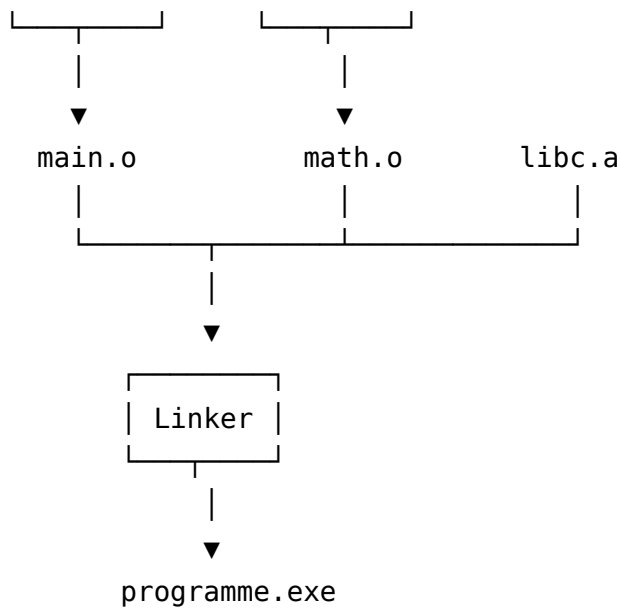
# 16 Concepts Avancés : Du Code Source à l'Exécution

Ce chapitre explore des concepts essentiels qui relient le code que vous écrivez à son exécution réelle : comment les programmes sont assemblés et liés, comment gérer les erreurs proprement, et comment faire tourner plusieurs tâches “en parallèle”.

## 16.1 Partie 1 : Compilation et Linking

### 16.1.1 Le Voyage du Code Source





### 16.1.2 Le Préprocesseur

Le préprocesseur traite le code **avant** la compilation :

```

// Inclusion de fichiers
#include <stdio.h>      // Fichiers système : /usr/include/
#include "myheader.h"   // Fichiers locaux : ./

// Macros de substitution
#define MAX_SIZE 100
#define SQUARE(x) ((x) * (x))

int arr[MAX_SIZE];      // → int arr[100];
int y = SQUARE(5);      // → int y = ((5) * (5));
int z = SQUARE(a + b);  // → int z = ((a + b) * (a + b));

// ATTENTION aux pièges des macros !
#define BAD_SQUARE(x) x * x
int bad = BAD_SQUARE(a + b); // → int bad = a + b * a + b; FAUX !

// Compilation conditionnelle
#ifdef DEBUG
    printf("Variable x = %d\n", x);
#endif

#if PLATFORM == WINDOWS
    #include "win32.h"
#elif PLATFORM == LINUX
    #include "linux.h"
#else
    #error "Platform non supportée"
  
```

```
#endif

// Protection contre les inclusions multiples
#ifndef MYHEADER_H
#define MYHEADER_H
// ... contenu du header ...
#endif
```

Voir le résultat du préprocesseur :

```
gcc -E main.c -o main.i # Sortie préprocessée
```

### 16.1.3 Les Fichiers Objets (.o)

Un fichier objet contient :

Structure d'un .o	
Header	
├─ Magic number (identifie le format)	
├─ Architecture cible (ARM, x86, etc.)	
└─ Taille des sections	
Section .text (code)	
0x0000: PUSH {R4, LR}	
0x0004: MOV R4, R0	
0x0008: BL ????	← Adresse de printf inconnue
...	
Section .data (variables initialisées)	
0x0000: message: .asciz "Hello"	
0x0008: count: .word 42	
Section .bss (variables non-initialisées)	
0x0000: buffer: .space 1024	
Section .rodata (constantes)	
0x0000: pi: .float 3.14159	
Table des Symboles	

main	:	.text + 0x0000	(GLOBAL, DEFINED)	
helper	:	.text + 0x0040	(LOCAL, DEFINED)	
printf	:	???	(GLOBAL, UNDEFINED)	←
malloc	:	???	(GLOBAL, UNDEFINED)	←
Table de Relocation				
	.	text+0x0008	: référence à 'printf'	
	.	text+0x0020	: référence à 'message' (.data)	
	.	...		

### 16.1.4 Le Linker (Éditeur de Liens)

Le linker combine les fichiers objets :

Travail du Linker								
1. COLLECTE : Rassembler toutes les sections								
main.o		math.o						
<table border="1"><tr><td>.text</td></tr><tr><td>.data</td></tr><tr><td>.bss</td></tr></table>	.text	.data	.bss	+	<table border="1"><tr><td>.text</td></tr><tr><td>.data</td></tr><tr><td>.bss</td></tr></table>	.text	.data	.bss
.text								
.data								
.bss								
.text								
.data								
.bss								
		libc.a						
		<table border="1"><tr><td>printf</td></tr><tr><td>malloc</td></tr><tr><td>...</td></tr></table>	printf	malloc	...			
printf								
malloc								
...								
2. FUSION : Combiner les sections de même type								
Exécutable final :								
<table border="1"><tr><td>.text : main.o.text</td></tr><tr><td>math.o.text</td></tr><tr><td>libc.text (printf, etc.)</td></tr></table>		.text : main.o.text	math.o.text	libc.text (printf, etc.)	0x00001000			
.text : main.o.text								
math.o.text								
libc.text (printf, etc.)								
<table border="1"><tr><td>.data : main.o.data</td></tr><tr><td>math.o.data</td></tr></table>		.data : main.o.data	math.o.data	0x00002000				
.data : main.o.data								
math.o.data								
<table border="1"><tr><td>.bss : (alloué mais pas stocké)</td></tr></table>		.bss : (alloué mais pas stocké)	0x00003000					
.bss : (alloué mais pas stocké)								

### 3. RELOCATION : Résoudre les adresses

Avant : BL ???? (printf non résolu)  
Après : BL 0x00001480 (adresse finale de printf)

### 4. RÉSOLUTION : Vérifier que tout est défini

Si un symbole reste UNDEFINED → Erreur de link !  
"undefined reference to 'foo'"

## 16.1.5 Linking Statique vs Dynamique

### LINKING STATIQUE

gcc main.o -static -o programme

Exécutable contient TOUT :

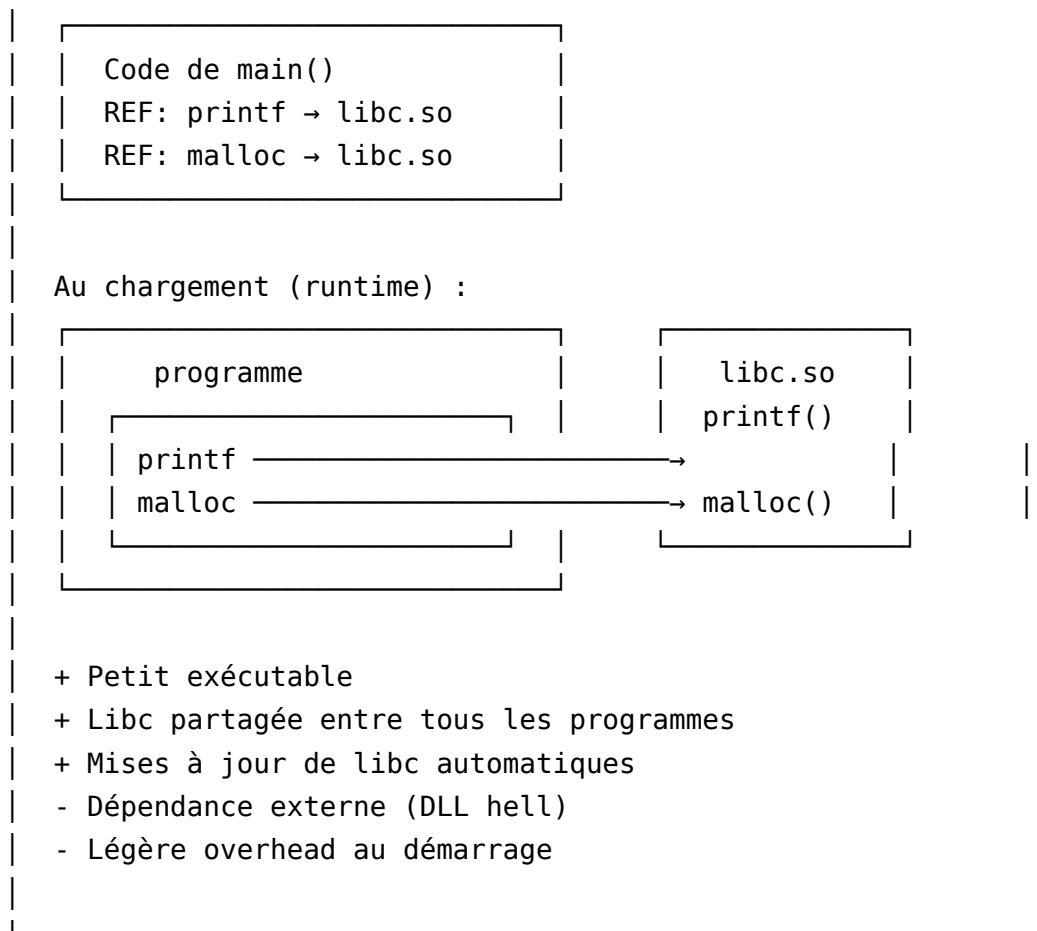
Code de main()	
Code de printf()	← copié de libc.a
Code de malloc()	← copié de libc.a
...toute la libc...	← GROS fichier !

- + Autonome, pas de dépendances
- + Légèrement plus rapide (pas de résolution runtime)
- Gros exécutable (plusieurs MB)
- Pas de mise à jour de libc sans recompiler
- Duplication si plusieurs programmes utilisent libc

### LINKING DYNAMIQUE

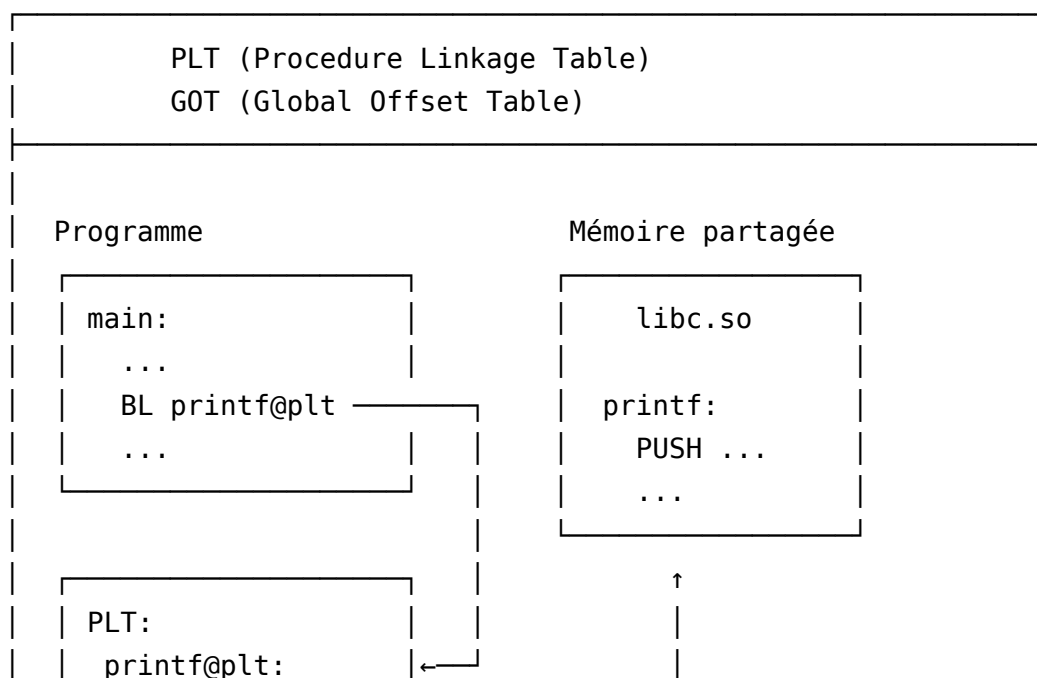
gcc main.o -o programme

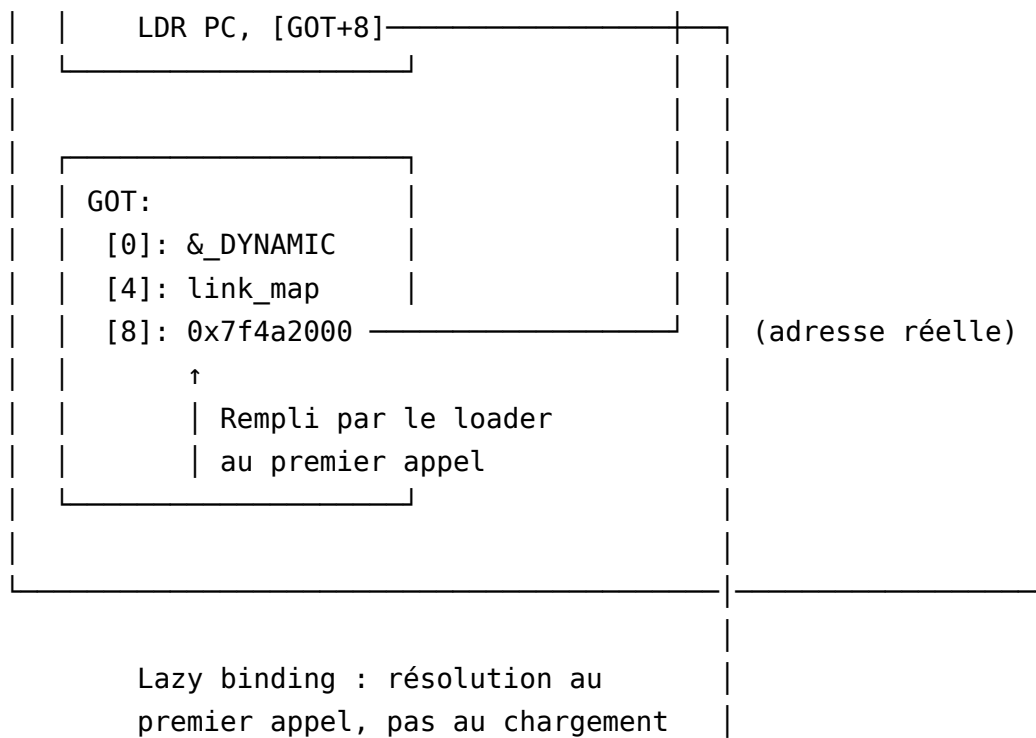
Exécutable minimal + références :



### 16.1.6 PLT et GOT : Comment ça Marche

Pour le linking dynamique, le loader utilise deux tables :





## 16.2 Partie 2 : Gestion des Exceptions

### 16.2.1 Qu'est-ce qu'une Exception ?

Une **exception** signale qu'une situation anormale s'est produite. Contrairement au retour d'erreur classique, les exceptions **déroulent la pile** jusqu'à trouver un gestionnaire approprié.

```
// SANS exceptions (style C)
int result;
FILE* f = fopen("data.txt", "r");
if (f == NULL) {
    return ERROR_FILE_NOT_FOUND; // Propagation manuelle
}
result = parse_data(f);
if (result < 0) {
    fclose(f);
    return ERROR_PARSE_FAILED; // Oubli facile du cleanup !
}
// ...

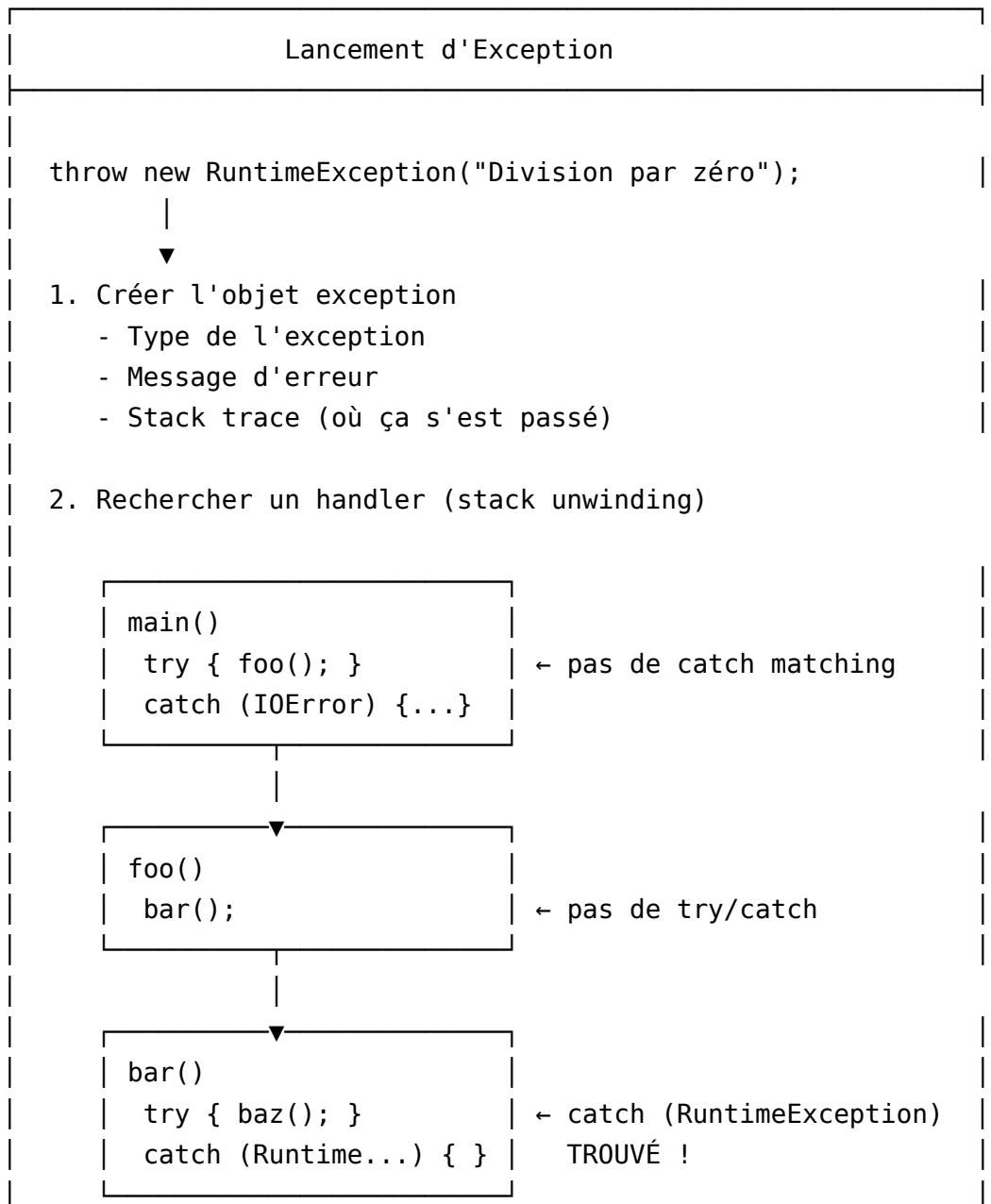
// AVEC exceptions (style C++/Java/Python)
try {
    File f = open("data.txt"); // Peut lever FileNotFoundError
```

```

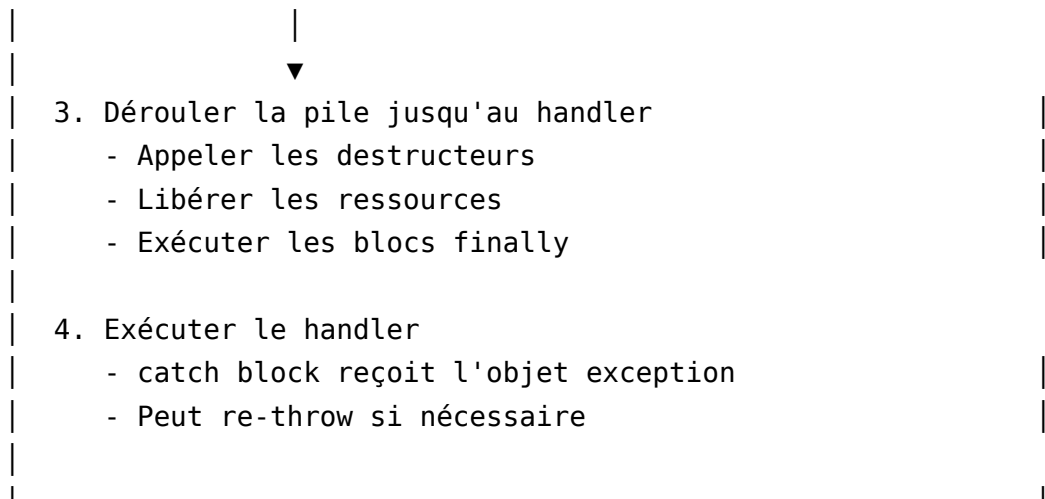
    Data d = parse(f);           // Peut lever ParseError
    process(d);                  // Peut lever ProcessError
} catch (FileNotFoundException e) {
    log("Fichier non trouvé: " + e.path);
} catch (ParseError e) {
    log("Erreur de parsing ligne " + e.line);
} finally {
    // Toujours exécuté, même si exception
    cleanup();
}

```

### 16.2.2 Anatomie d'une Exception







### 16.2.3 Implémentation Bas Niveau (SJLJ)

La méthode **setjmp/longjmp** est une façon simple d'implémenter les exceptions en C :

```
#include <setjmp.h>

jmp_buf exception_env;
int exception_code;

// Équivalent de "try"
if (setjmp(exception_env) == 0) {
    // Code normal
    risky_operation();
} else {
    // Handler (équivalent de "catch")
    printf("Exception %d attrapée!\n", exception_code);
}

void risky_operation() {
    if (error_condition) {
        exception_code = 42;
        longjmp(exception_env, 1); // "throw"
    }
}
```

Comment ça marche au niveau assembleur :

```
; setjmp : sauvegarde le contexte
setjmp:
    ; Sauver tous les registres callee-saved
    STR SP, [R0, #0]      ; Stack pointer
```

```

STR LR, [R0, #4]      ; Return address
STR R4, [R0, #8]
STR R5, [R0, #12]
; ... R6-R11 ...
MOV R0, #0            ; Retourne 0 (première fois)
BX LR

; longjmp : restaure le contexte
longjmp:
; R0 = jmp_buf, R1 = valeur de retour
LDR SP, [R0, #0]      ; Restaurer stack pointer
LDR LR, [R0, #4]      ; Restaurer return address
LDR R4, [R0, #8]
LDR R5, [R0, #12]
; ... R6-R11 ...
MOV R0, R1            ; Retourne la valeur passée
CMP R0, #0
MOVEQ R0, #1          ; Ne jamais retourner 0
BX LR                 ; "Retourne" à setjmp !

```

### 16.2.4 Table-Driven Exception Handling (Moderne)

Les compilateurs modernes utilisent des tables plutôt que du code :

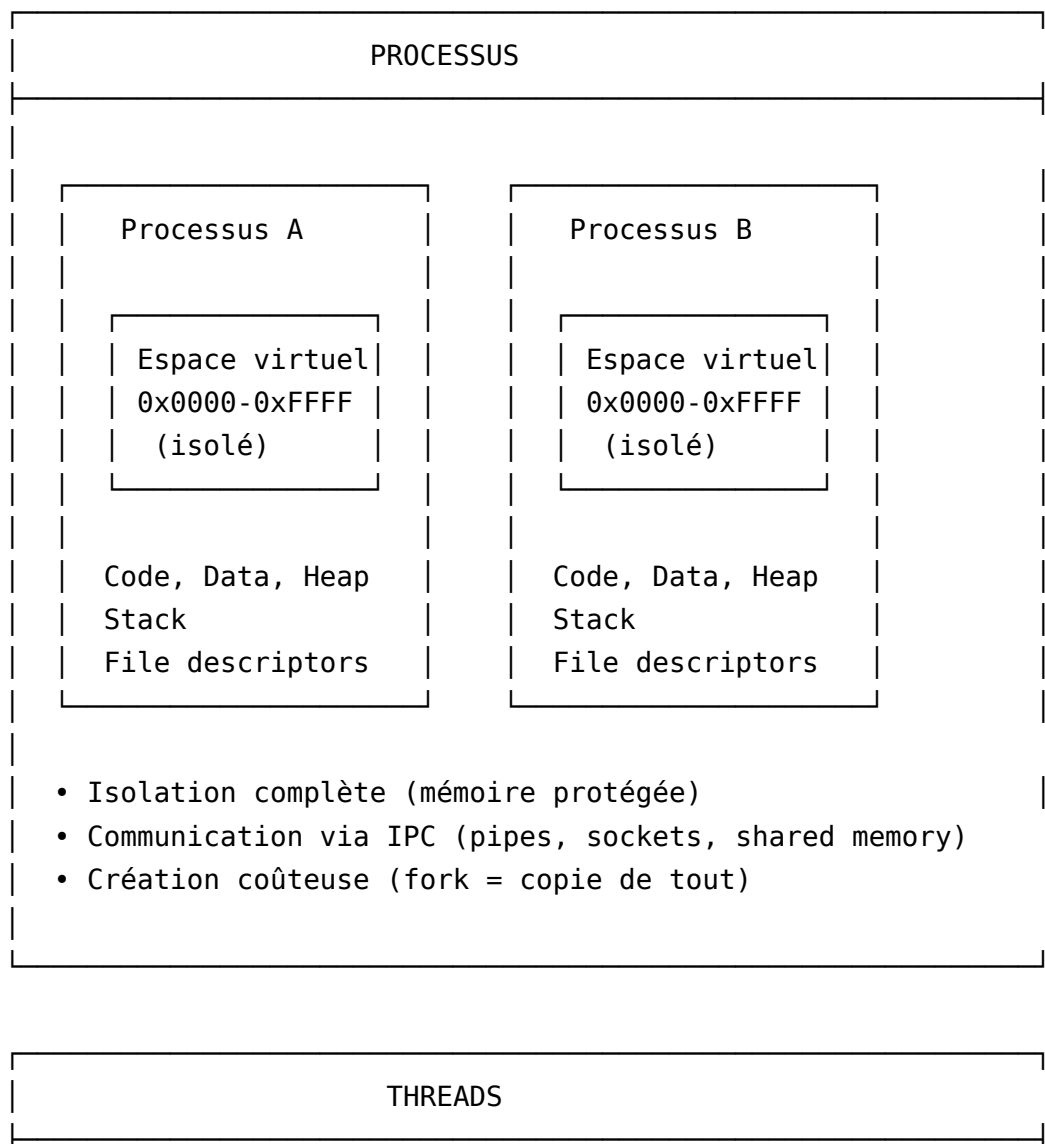
Exception Tables (.eh_frame)	
Pour chaque fonction :	
FDE (Frame Description Entry)	
PC_begin: 0x00001000	Début fonction
PC_end: 0x00001080	Fin fonction
Unwind info:	
0x1000-0x1010: CFA = SP + 0	
0x1010-0x1020: CFA = SP + 16	Après PUSH
0x1020-0x1070: CFA = SP + 32	Après alloca
LSDA (Language-Specific Data):	
Try range: 0x1030-0x1050	
Catch type: std::exception	
Handler: 0x1060	

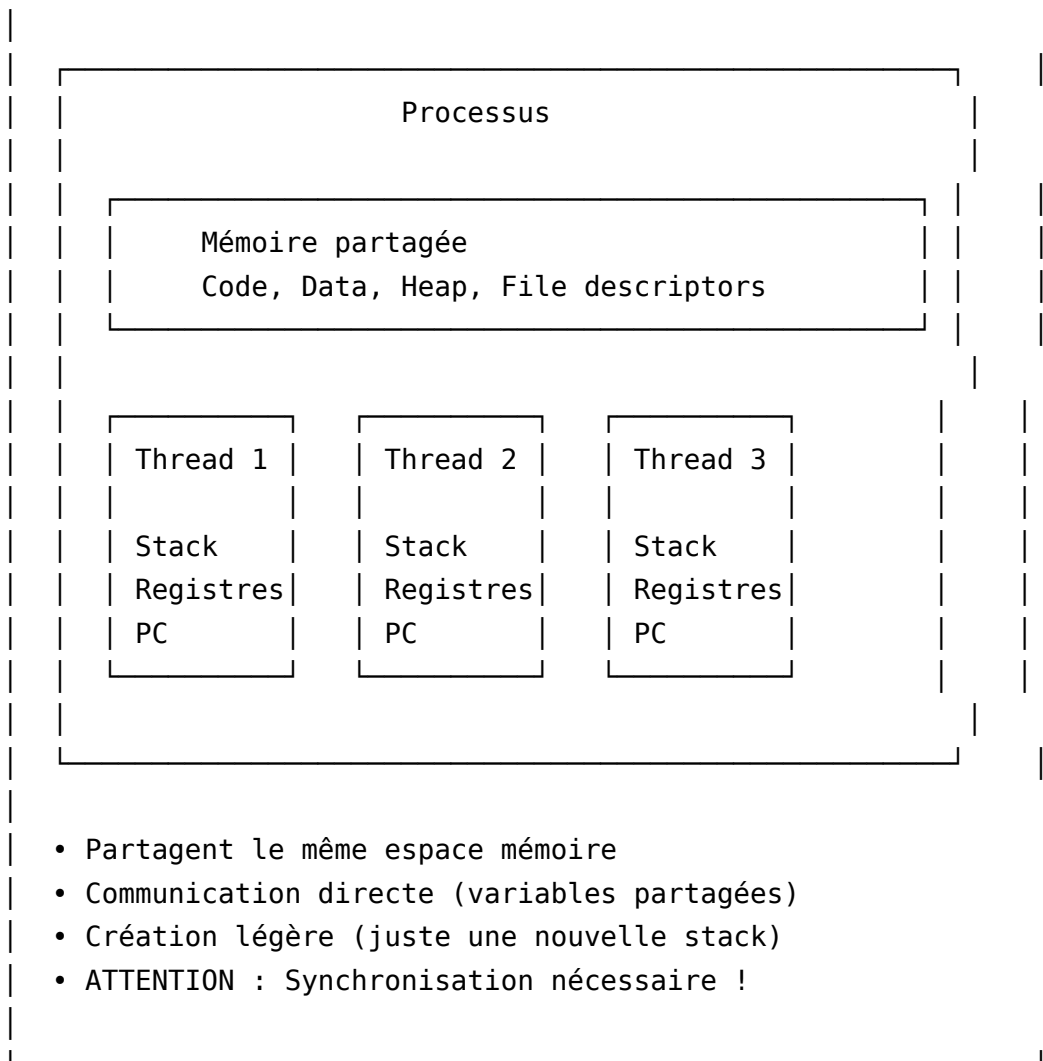
Avantages :

- Pas d'overhead en cas normal (zero-cost exceptions)
- Tables générées à la compilation
- Coût uniquement quand une exception est levée

## 16.3 Partie 3 : Threads et Concurrency

### 16.3.1 Processus vs Threads





### 16.3.2 Création de Threads

```
// POSIX Threads (pthreads)
#include <pthread.h>

void* thread_function(void* arg) {
    int id = *(int*)arg;
    printf("Thread %d démarre\n", id);
    // Travail...
    return NULL;
}

int main() {
    pthread_t threads[4];
    int ids[4] = {0, 1, 2, 3};

    // Créer 4 threads
    for (int i = 0; i < 4; i++) {
```

```

    pthread_create(&threads[i], NULL, thread_function, &ids[i]);
}

// Attendre qu'ils terminent
for (int i = 0; i < 4; i++) {
    pthread_join(threads[i], NULL);
}

return 0;
}

```

### 16.3.3 Le Problème : Race Conditions

```

// DANGER : Accès concurrent non protégé
int counter = 0;

void* increment(void* arg) {
    for (int i = 0; i < 1000000; i++) {
        counter++; // NON ATOMIQUE !
    }
    return NULL;
}

// Avec 2 threads : résultat attendu = 2,000,000
// Résultat réel : souvent ~1,500,000 !

// Pourquoi ? counter++ se décompose en :
// 1. LOAD  R0, [counter]  ← Thread A lit 42
// 2. ADD   R0, R0, #1     ← Thread A calcule 43
// --- CONTEXT SWITCH ---
// 1. LOAD  R0, [counter]  ← Thread B lit AUSSI 42
// 2. ADD   R0, R0, #1     ← Thread B calcule 43
// 3. STORE R0, [counter]  ← Thread B écrit 43
// --- CONTEXT SWITCH ---
// 3. STORE R0, [counter]  ← Thread A écrit 43
// Résultat : counter = 43 au lieu de 44 !

```

### 16.3.4 Synchronisation : Mutex

```

#include <pthread.h>

pthread_mutex_t lock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
int counter = 0;

```

```

void* safe_increment(void* arg) {
    for (int i = 0; i < 1000000; i++) {
        pthread_mutex_lock(&lock);    // Acquérir le verrou
        counter++;                    // Section critique
        pthread_mutex_unlock(&lock);  // Libérer le verrou
    }
    return NULL;
}

```

Implémentation bas niveau d'un mutex (spinlock) :

```

; Test-and-Set atomique
; R0 = adresse du lock, R1 = valeur à écrire
acquire_lock:
    MOV R1, #1
spin:
    LDREX R2, [R0]        ; Load Exclusive
    CMP R2, #0            ; Lock libre ?
    B.NE spin             ; Non, réessayer
    STREX R3, R1, [R0]    ; Store Exclusive
    CMP R3, #0            ; Succès ?
    B.NE spin             ; Non, quelqu'un d'autre a gagné
    DMB                   ; Memory barrier
    BX LR

release_lock:
    DMB                   ; Memory barrier
    MOV R1, #0
    STR R1, [R0]          ; Libérer le lock
    BX LR

```

### 16.3.5 Autres Primitives de Synchronisation

```

// SÉMAPHORE : Compteur de ressources
sem_t slots;
sem_init(&slots, 0, 5);    // 5 slots disponibles

sem_wait(&slots);          // Décrémenter (bloque si 0)
use_resource();
sem_post(&slots);          // Incrémenter

// CONDITION VARIABLE : Attendre un événement
pthread_mutex_t mutex;
pthread_cond_t cond;

```

```

int data_ready = 0;

// Thread producteur
pthread_mutex_lock(&mutex);
produce_data();
data_ready = 1;
pthread_cond_signal(&cond); // Réveiller un consommateur
pthread_mutex_unlock(&mutex);

// Thread consommateur
pthread_mutex_lock(&mutex);
while (!data_ready) { // Boucle pour éviter spurious wakeups
    pthread_cond_wait(&cond, &mutex); // Attend + libère/réacquiert mutex
}
consume_data();
pthread_mutex_unlock(&mutex);

// READ-WRITE LOCK : Plusieurs lecteurs OU un écrivain
pthread_rwlock_t rwlock;

// Lecteurs (peuvent être multiples)
pthread_rwlock_rdlock(&rwlock);
read_data();
pthread_rwlock_unlock(&rwlock);

// Écrivain (exclusif)
pthread_rwlock_wrlock(&rwlock);
write_data();
pthread_rwlock_unlock(&rwlock);

```

### 16.3.6 Deadlocks

```

// DEADLOCK : Deux threads qui s'attendent mutuellement

pthread_mutex_t lockA, lockB;

// Thread 1                // Thread 2
lock(&lockA);                lock(&lockB);
lock(&lockB); // BLOQUÉ !    lock(&lockA); // BLOQUÉ !
//                ↑                ↑
//                | Attend lockB |
//                | qui attend lockA |

// SOLUTION 1 : Ordre fixe d'acquisition
// Toujours acquérir lockA avant lockB

```

```
// SOLUTION 2 : trylock avec timeout
if (pthread_mutex_trylock(&lockB) != 0) {
    pthread_mutex_unlock(&lockA); // Libérer et réessayer
    goto retry;
}

// SOLUTION 3 : Lock hierarchies
// Chaque lock a un niveau, on ne peut acquérir que des niveaux croissants
```

### 16.3.7 Modèles de Concurrency

MODÈLES DE CONCURRENCE	
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. SHARED MEMORY (ce qu'on a vu) <ul style="list-style-type: none"> <li>• Threads partagent la mémoire</li> <li>• Synchronisation par mutex, sémaphores</li> <li>• Difficile à raisonner, bugs subtils</li> </ul> </li> <li>2. MESSAGE PASSING <ul style="list-style-type: none"> <li>• Pas de mémoire partagée</li> <li>• Processus communiquent par messages</li> <li>• Plus sûr mais overhead de copie</li> </ul> <div data-bbox="282 1283 928 1473"> <div>Thread A</div> <div> <div>send(B, data)</div> <div>→</div> <div>recv() → data</div> </div> <div>Thread B</div> </div> </li> <li>3. ACTEURS (Erlang, Akka) <ul style="list-style-type: none"> <li>• Chaque acteur a sa mailbox</li> <li>• Messages asynchrones</li> <li>• Pas de lock, pas de deadlock</li> </ul> </li> <li>4. COROUTINES / ASYNC-AWAIT <ul style="list-style-type: none"> <li>• Concurrency coopérative (pas préemptive)</li> <li>• Un seul thread, mais plusieurs tâches</li> <li>• Pas de race condition sur les données</li> </ul> <pre>async function fetch() {     let a = await fetchA(); // Suspend, pas de block</pre> </li> </ol>	



```

|         let b = await fetchB();
|         return a + b;
|     }
|
|_____

```

## 16.4 Exercices Pratiques

### 16.4.1 Exercices sur le Simulateur Web

Lancez le **Simulateur Web** et allez dans **Exercices OS** pour pratiquer les concepts de ce chapitre :

Exercice	Description	Concepts
os-coro	Coroutines visuelles (alternance A/B)	Changement de contexte, yield
os-sched	Scheduler avec préemption	Ordonnancement, time slices
os-project2	Projet: Task Manager	Threads, scheduler complet

Ces exercices montrent visuellement comment les threads/coroutines alternent l'exécution.

### 16.4.2 Exercice 1 : Analyse d'un Fichier Objet

Utilisez `objdump` ou `readelf` pour analyser un fichier `.o` :

```

# Compiler sans linker
gcc -c hello.c -o hello.o

# Examiner les sections
objdump -h hello.o

# Voir les symboles
nm hello.o

# Désassembler
objdump -d hello.o

```

Questions : 1. Quels symboles sont définis ? Lesquels sont indéfinis ? 2. Quelle taille fait la section `.text` ? 3. Où est stockée la chaîne "Hello World" ?

### 16.4.3 Exercice 2 : Linking Manuel

Créez deux fichiers :

```
// main.c
extern int add(int a, int b);
int main() {
    return add(3, 4);
}

// math.c
int add(int a, int b) {
    return a + b;
}
```

1. Compilez séparément : `gcc -c main.c` et `gcc -c math.c`
2. Examinez les symboles de chaque `.o`
3. Linkez manuellement : `ld main.o math.o -o programme`
4. Que se passe-t-il ? Pourquoi ? (Indice : `_start`, `libc`)

### 16.4.4 Exercice 3 : Exception Handling en C

Implémentez un système d'exceptions simple avec `setjmp/longjmp` :

```
// TODO : Implémenter TRY, CATCH, THROW
// Utilisation souhaitée :
TRY {
    if (error) THROW(42);
    do_work();
} CATCH(code) {
    printf("Exception %d\n", code);
} END_TRY;
```

### 16.4.5 Exercice 4 : Producteur-Consommateur

Implémentez le problème classique producteur-consommateur :

```
#define BUFFER_SIZE 10
int buffer[BUFFER_SIZE];
int count = 0;
```

```
// TODO : Implémenter avec mutex et condition variables  
void* producer(void* arg); // Produit des items  
void* consumer(void* arg); // Consomme des items
```

### 16.4.6 Exercice 5 : Détection de Deadlock

Analysez ce code et identifiez le deadlock potentiel :

```
pthread_mutex_t m1, m2, m3;  
  
void* thread_a(void* arg) {  
    lock(&m1); lock(&m2);  
    work();  
    unlock(&m2); unlock(&m1);  
}  
  
void* thread_b(void* arg) {  
    lock(&m2); lock(&m3);  
    work();  
    unlock(&m3); unlock(&m2);  
}  
  
void* thread_c(void* arg) {  
    lock(&m3); lock(&m1);  
    work();  
    unlock(&m1); unlock(&m3);  
}
```

1. Y a-t-il un deadlock possible ?
2. Dessinez le graphe de dépendance
3. Proposez une solution

---

## 16.5 Auto-évaluation

### 16.5.1 Quiz

- Q1.** Quelle est la différence entre linking statique et dynamique ?
- Q2.** Qu'est-ce que la table des symboles dans un fichier objet ?
- Q3.** Que fait le préprocesseur avec `#include` et `#define` ?
- Q4.** Expliquez le concept de "stack unwinding" lors d'une exception.

- Q5.** Quelle est la différence entre un processus et un thread ?
- Q6.** Qu'est-ce qu'une race condition et comment l'éviter ?
- Q7.** Qu'est-ce qu'un deadlock ? Donnez les quatre conditions nécessaires.
- Q8.** Pourquoi les opérations atomiques sont-elles nécessaires pour les mutex ?

### 16.5.2 Défi

Implémentez un pool de threads simple :

```
typedef struct {
    // TODO: votre structure
} ThreadPool;

ThreadPool* pool_create(int num_threads);
void pool_submit(ThreadPool* pool, void (*task)(void*), void* arg);
void pool_destroy(ThreadPool* pool);
```

## 16.6 Résumé

CONCEPTS AVANCÉS
<p>COMPILATION :</p> <p>Source → Préprocesseur → Compilateur → Assembleur → Linker</p>
<p>FICHIERS OBJETS :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Sections : .text, .data, .bss, .rodata</li> <li>• Symboles : définis ou indéfinis (externes)</li> <li>• Relocations : références à résoudre</li> </ul>
<p>LINKING :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Statique : tout dans l'exécutable</li> <li>• Dynamique : résolution au runtime (PLT/GOT)</li> </ul>
<p>EXCEPTIONS :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• try/catch/finally pour gérer les erreurs</li> <li>• Stack unwinding pour trouver le handler</li> <li>• Zero-cost (tables) vs SJLJ (runtime)</li> </ul>

THREADS :
• Partagent la mémoire (contrairement aux processus)
• Race conditions : accès concurrent non protégé
• Synchronisation : mutex, sémaphores, conditions
• Deadlocks : attention à l'ordre d'acquisition !



Ces concepts sont fondamentaux pour comprendre comment les programmes réels fonctionnent, du code source jusqu'à l'exécution multi-threadée. La maîtrise de la compilation/linking aide au débogage, tandis que la compréhension de la concurrence est essentielle pour écrire des programmes corrects et performants.