

# 어셈블리 프로그래밍

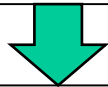
- 어셈블리어/기계어 프로그래밍
  - ✓ 하드웨어 명령어를 사용한 프로그래밍
- 프로세서: **SPARC**
- 프로그래밍 도구
  - ✓ 컴파일러, 어셈블러: **gcc**
  - ✓ 매크로 프로세서: **m4**
  - ✓ 디버거: **gdb**

# 기계언어와 어셈블리어

- 프로그래밍 모델: 메모리 + CPU
- 기계언어: 이진형태(수치) 언어
- 어셈블리 언어: 사람이 읽고 쓰기 쉽게  
**기호화**된 기계 명령어로 구성된 프로그래밍 언어
- 어셈블러: 어셈블리 프로그램을 기계어 프로그램으로 변환하는 프로그램

# 원시, 어셈블리, 기계어 프로그램 예

```
void func (int x) {  
    x = x + 1;  
}
```



```
save    %sp, -112, %sp  
st      %i0, [%fp + 0x44]  
ld      [%fp + 0x44], %o0  
add     %o0, 1, %o1  
st      %o1, [%fp + 0x44]  
ret  
restore
```



0x9de3bf90

0xf027a044

0xd007a044

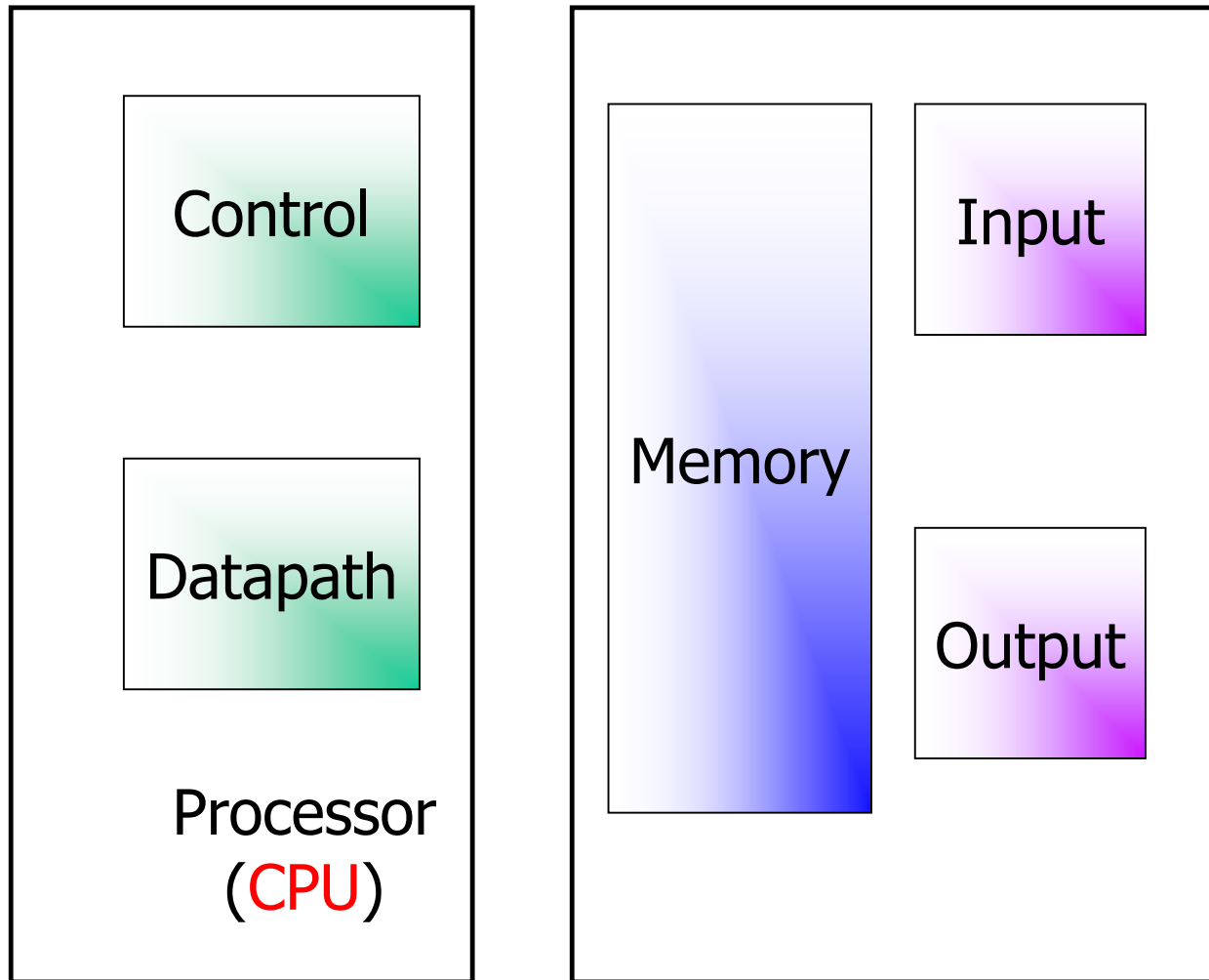
0x92022001

0x81c7e008

0x81c7e008

0x81e80000

# 컴퓨터 구성 원소(1)



## 컴퓨터 구성 원소(2)

- ALU (Arithmetic Logic Unit)
  - ✓ 계산 기능(+, -, \*, /, & 등)
- CU (control unit)
  - ✓ 제어 기능
- Memory
  - ✓ 프로그램과 데이터 저장 기능
- I/O devices

# 컴퓨터 구성 원소(3)

- 기억 소자의 종류

- memory

- ✓ cache

- ✓ main memory

- ✓ auxiliary memory

- register

- stack

- flip flop

# 컴퓨터 구성 원소(4)

- **register (레지스터)**

- ✓ 프로세서에 포함되어 있는 기억 소자
- ✓ 일반적으로 word 크기
  - SPARC의 경우: 32 bits
- ✓ 계산의 중간 결과 또는 자주 사용되는 값을 저장
- ✓ 접근하기 위해서는 레지스터 **이름**이 필요
- ✓ 시스템이 사용하는 것도 있음
  - 예 PC(program counter)  
IR(instruction register)

# Von Neuman Machine

- **stored program** computer

- ✓ 프로그램과 데이터를 메모리에 저장하여 실행

- 실행 주기(**instruction cycle**)

- pc = 0;                      /\* 프로그램 카운터 초기화 \*/

- do {

- instruction = memory[pc++]; /\* 명령 fetch \*/

- decode(instruction);                      /\* decode\*/

- fetch(operands);                      /\* 피연산자 fetch \*/

- execute;                      /\* 실행 \*/

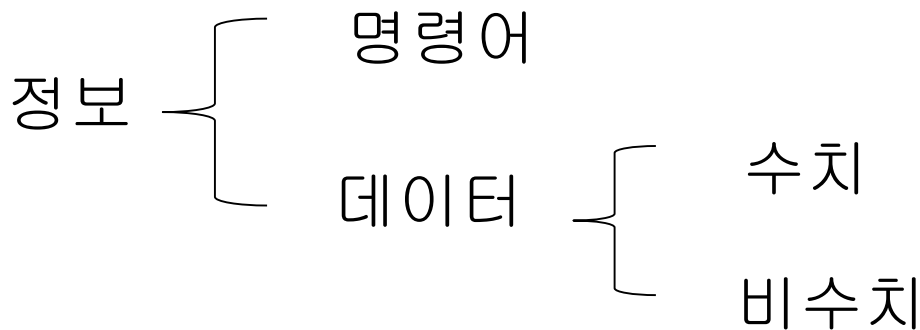
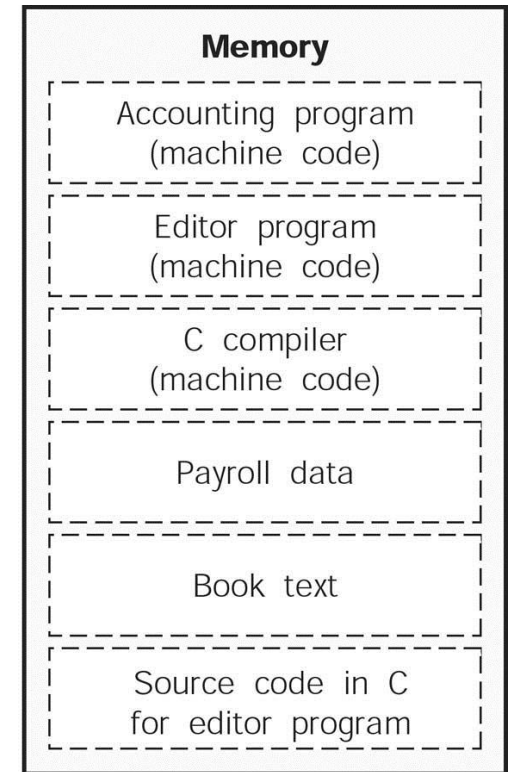
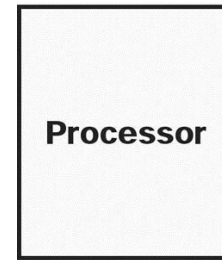
- store(results);                      /\* 결과 저장 \*/

- } while (instruction != halt);

- 이진코드를 메모리로 부터 하나씩 CPU로 이동하여 실행



- Instruction(명령어)은 수치(numbers) 형태로 표현
- Programs이 수치 형태로 메모리에 기억
- 프로세서가 실행



Stored-program concept

# instruction (명령어)

- 명령어(instruction)
  - ✓ 명령어 형식(instruction format)

Operation code	Operand	Addressing mode
<ul style="list-style-type: none"><li>• 일을 정의</li><li>• 예 add(+), sub(-)</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>• 오퍼랜드 위치 정보</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>• operand 필드의 해석 방법</li><li>• 예 메모리 주소, 레지스터 이름</li></ul>

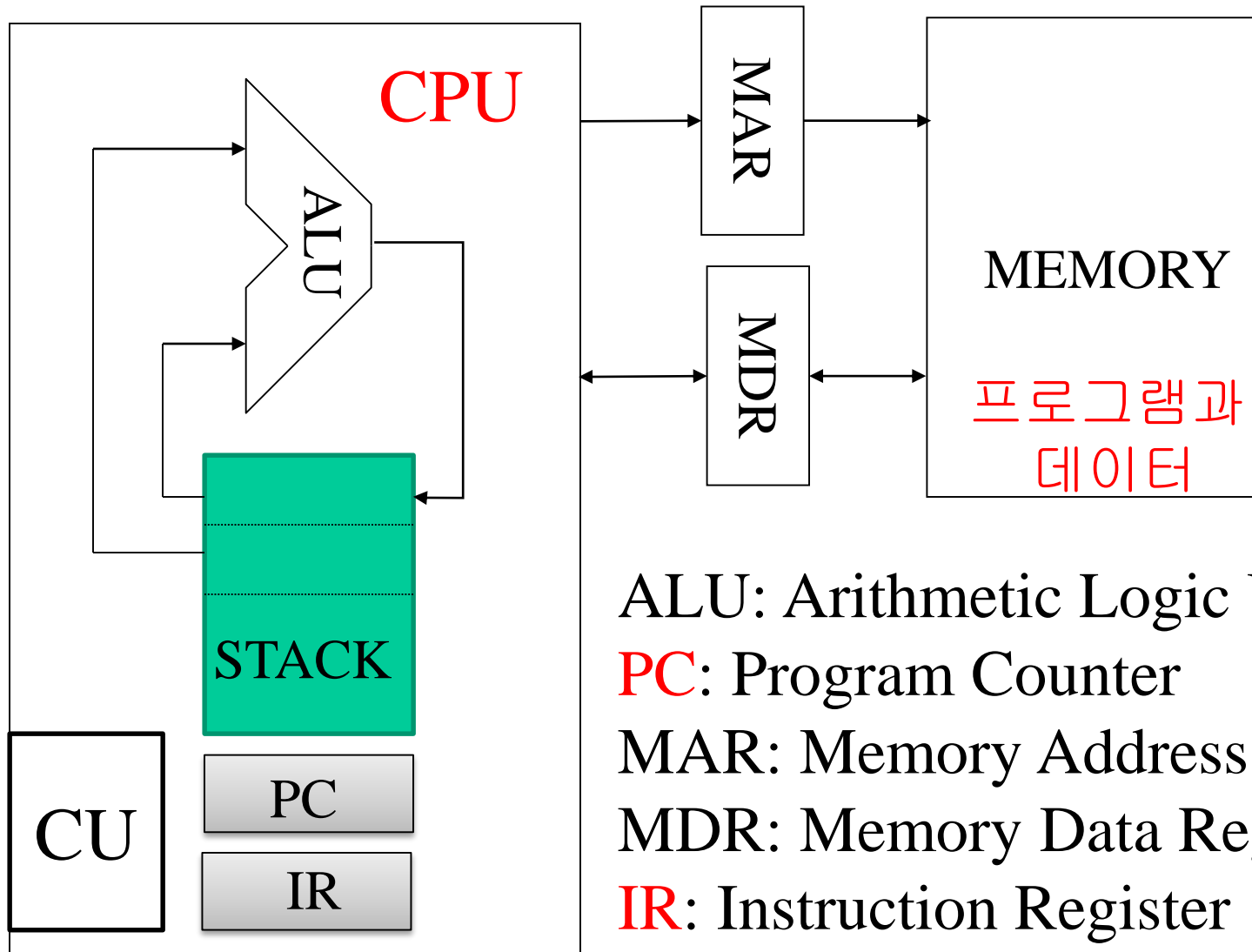
# Instruction Set

- 명령어 집합(Instruction set)
  - ✓ 데이터 이동
    - mov, load, store
  - ✓ 데이터 처리
    - add, sub, and, or
  - ✓ 프로그램 흐름 제어
    - call, ba, bl
  - ✓ 입/출력

# 컴퓨터 구조의 분류

1. 스택 기계(stack machine)
2. 단일 레지스터 기계(accumulator; AC machine)
3. 다중 레지스터 기계(load/store machine)

# 스택 기계 구조



ALU: Arithmetic Logic Unit

**PC**: Program Counter

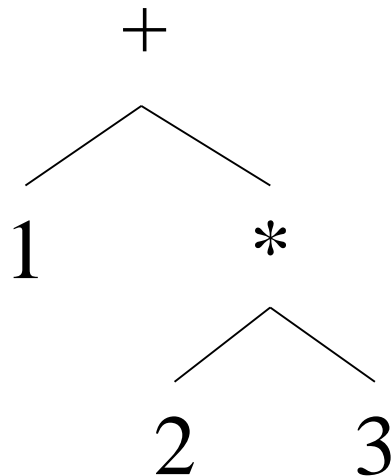
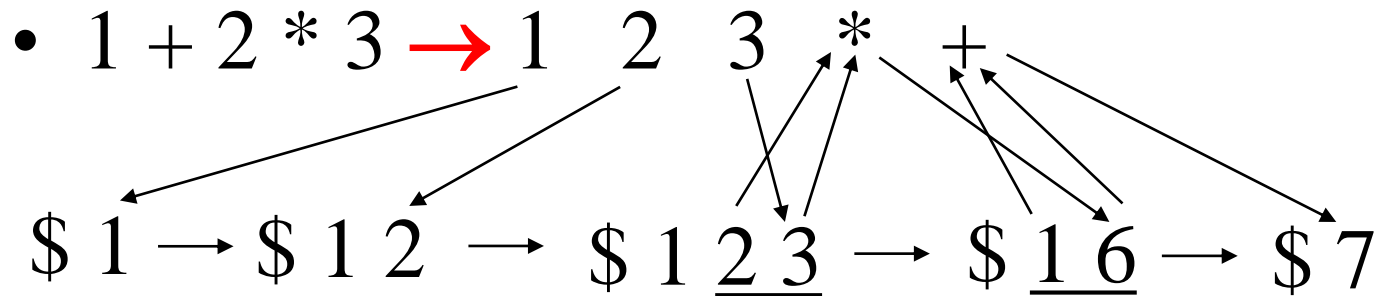
MAR: Memory Address register

MDR: Memory Data Register

**IR**: Instruction Register

# 스택 기계 작동

- 후위 표기식 (postfix notation)



# 스택 기계의 특징

- 스택 연산
  - ✓ push: 메모리에서 스택으로 적재 (상수)
  - ✓ pop: 스택에서 추출하여 메모리로
- **ALU 연산**
  - ✓ 피연산자를 지정하지 않음  
( **0** address machine)
  - ✓ 피연산자는 항상 스택 상위에 위치
  - ✓ 연산 결과는 스택 상단에 저장

# 프로그램 예

- $X = (A + B) * (C + D)$ 를 위한 프로그램의 예

PUSH A      ! TOS  $\leftarrow$  A

PUSH B      ! TOS  $\leftarrow$  B

ADD          ! TOS  $\leftarrow$  (A + B)

PUSH C      ! TOS  $\leftarrow$  C

PUSH D      ! TOS  $\leftarrow$  D

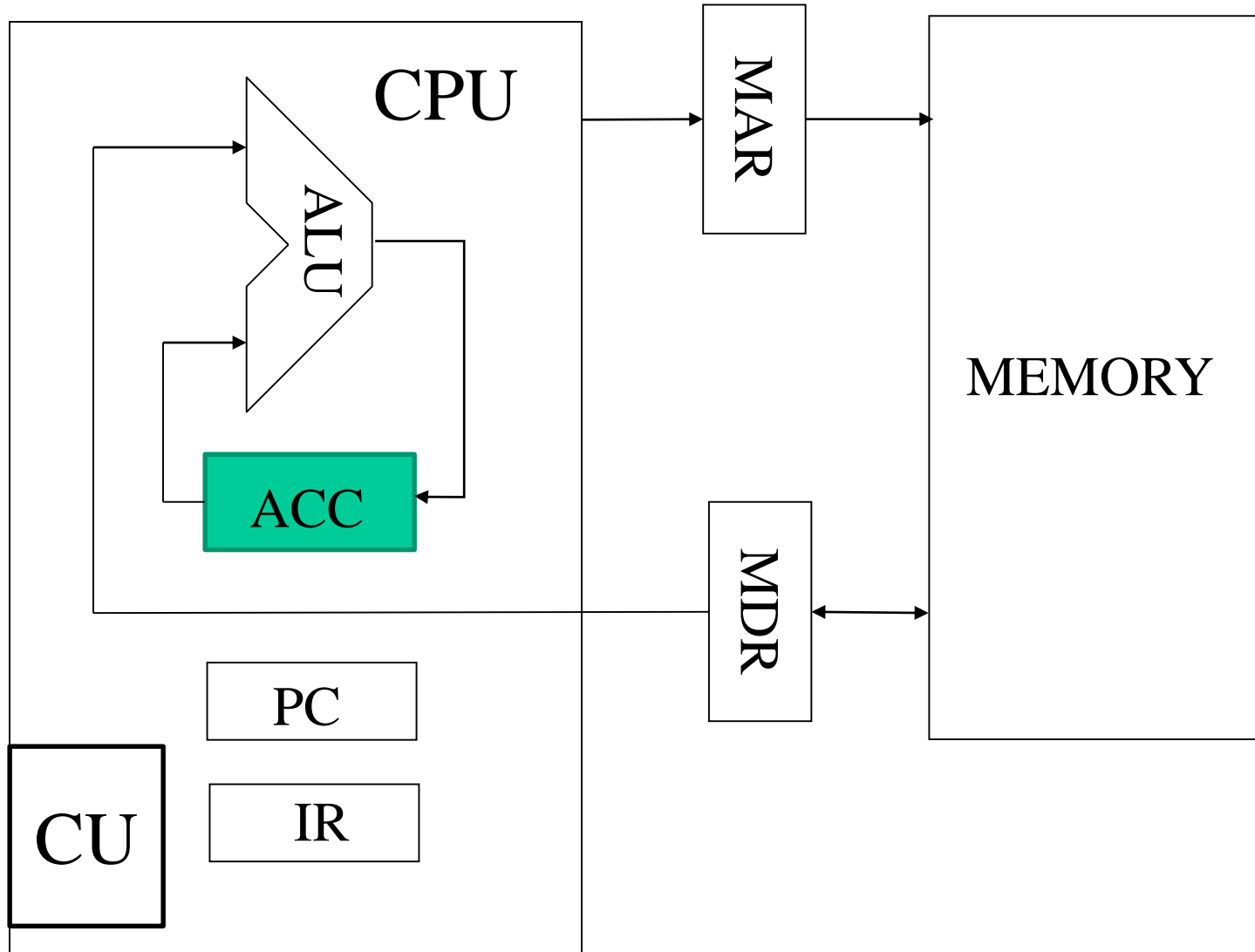
ADD          ! TOS  $\leftarrow$  (C + D)

MUL          ! TOS  $\leftarrow$  (C + D) \* (A + B)

POP X        ! M[X]  $\leftarrow$  TOS



# 누적기(Accumulator) 기계 구조



# 누적기 기계의 특징

- 단일 레지스터 기계
  - ✓ 계산 결과는 누적기(AC)에 저장
- **ALU 연산**
  - ✓ 피연산자중의 하나는 AC에
  - ✓ 다른 피연산자는? 명령어에서 지정(memory)

( **1** address machine)
- 데이터 이동
  - ✓ load: 메모리에서 누적기
  - ✓ store: 누적기에서 메모리

# 프로그램 예

- $X = (A + B) * (C + D)$ 를 위한 프로그램의 예

LOAD A      !  $AC \leftarrow M[A]$

ADD B      !  $AC \leftarrow AC + M[B]$

STORE T      !  $M[T] \leftarrow AC$

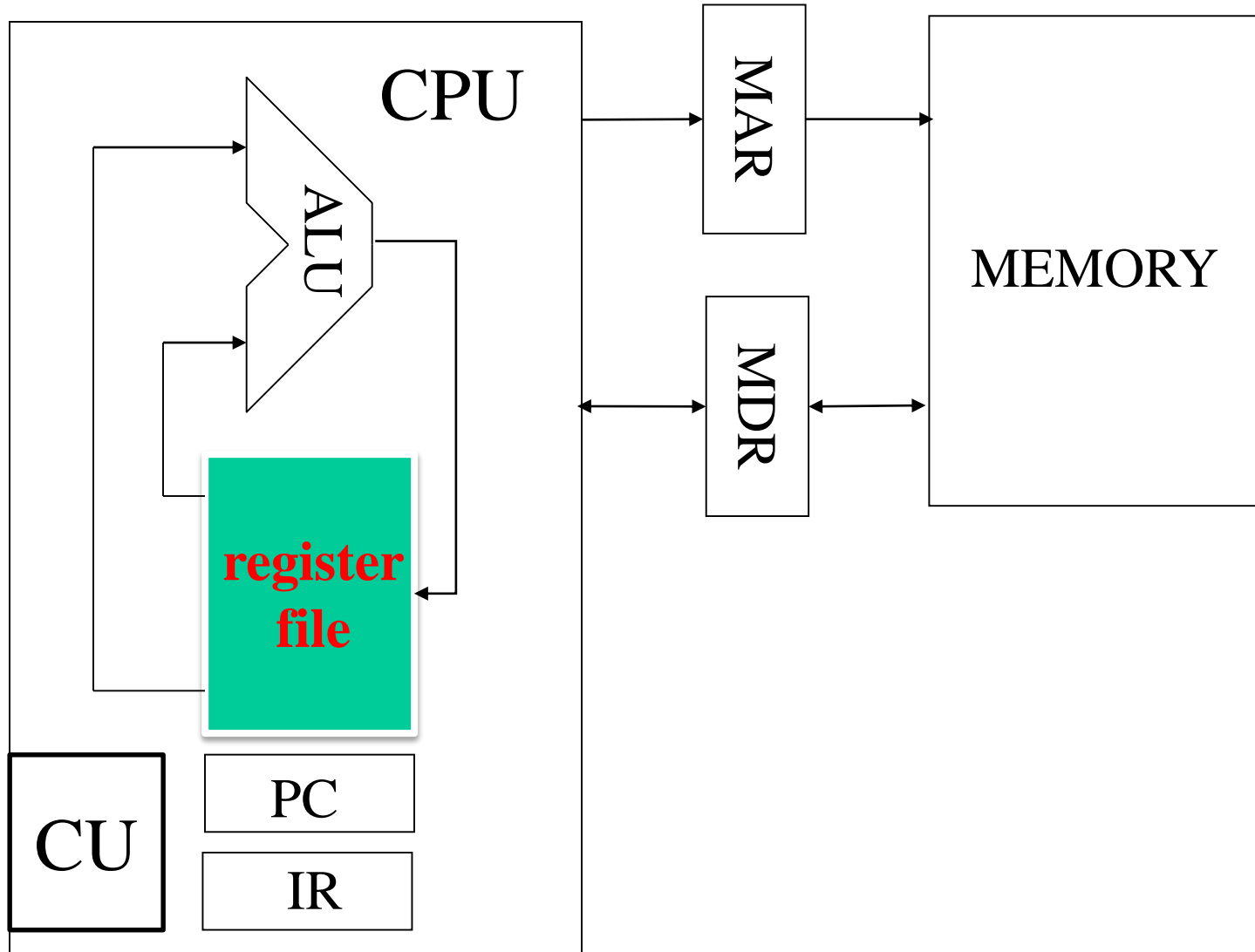
LOAD C      !  $AC \leftarrow M[C]$

ADD D      !  $AC \leftarrow AC + M[D]$

MUL T      !  $AC \leftarrow AC * M[T]$

STORE X      !  $M[X] \leftarrow AC$

# Load/Store 기계 구조



# Load/Store 기계의 특징

- CPU에 많은 수의 레지스터(레지스터 화일) 존재
- 메모리 접근
  - ✓ load와 store 명령으로 제한
- **ALU 연산**
  - ✓ 피연산자들은 레지스터 화일로부터 공급
  - ✓ 결과도 레지스터 화일중의 한 레지스터로  
( 2 or **3** address machine)

# 프로그램 예

- $X = (A + B) * (C + D)$ 를 위한 프로그램의 예

LOAD A, R1      !  $R1 \leftarrow M[A]$

LOAD B, R2      !  $R2 \leftarrow M[B]$

ADD R1, R2, R3   !  $R3 \leftarrow R1 + R2$

LOAD C, R1      !  $R1 \leftarrow M[C]$

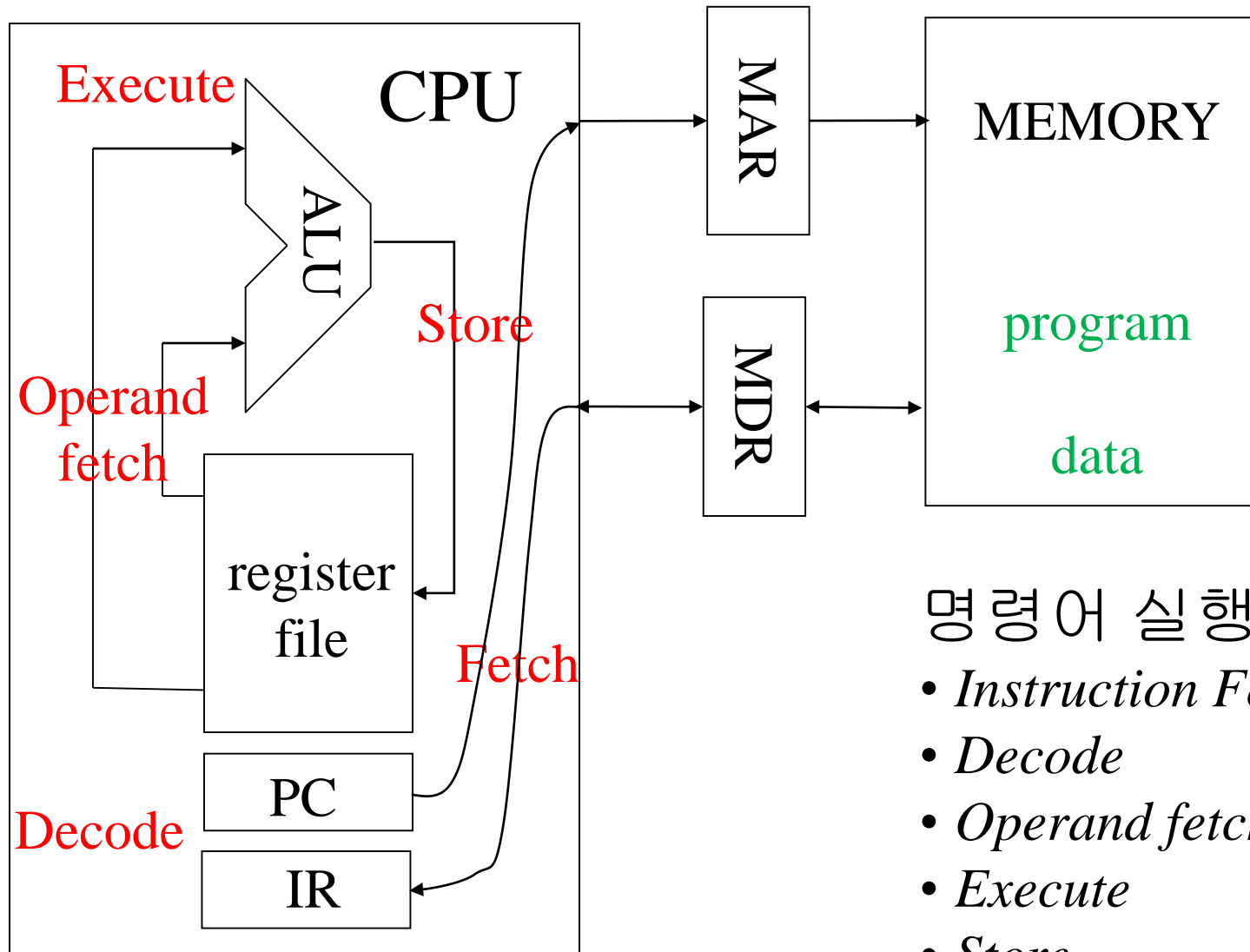
LOAD D, R2      !  $R2 \leftarrow M[D]$

ADD R1, R2, R4   !  $R4 \leftarrow R1 + R2$

MUL R3, R4, R5   !  $R5 \leftarrow R3 * R4$

STORE R5, X      !  $M[X] \leftarrow R5$

# Load/Store 프로세서 실행 모델



명령어 실행 단계

- *Instruction Fetch*
- *Decode*
- *Operand fetch*
- *Execute*
- *Store*

# 파이프라이닝(pipelining)

- 순차적인 명령어 스트림에 있는 **명령어들간에 병렬성**을 이용
- 여러 개의 명령어가 **중첩(overlap)** 실행되어 처리 성능(throughput)을 높임
  - ✓ 1 CPU에서의 병렬 처리
- 각각의 명령어 실행시간(execution time)은 변화 없음
- 명령어 처리 과정을 일정한 단계(stage)로 나누어 처리  
(각 단계의 진행 시간은 같다)
  - ✓ F: Fetch and Decode, getting operands
  - ✓ E: Execute
  - ✓ M: Memory access
  - ✓ W: Write back



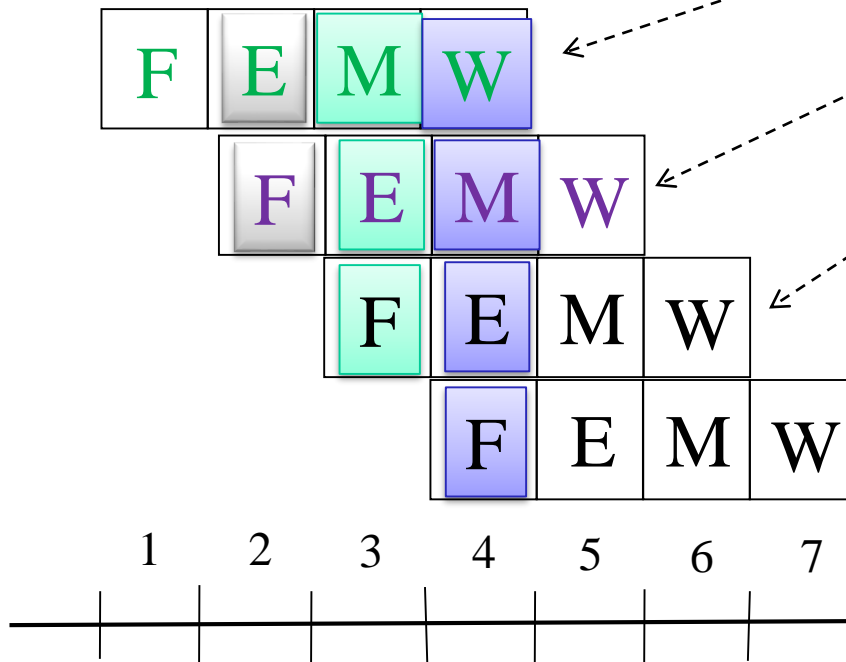
- F : instruction fetch & decoding,  
obtain operands from **register files**
- E : execute **arithmetic instruction**,  
compute **branch** target address,  
compute the memory address for **load/store**
- M : access memory for **load/store**,  
fetch the instruction at the target of  
a **branch** instruction
- W : write the results back to the **register files**

# 파이프라인에 의한 병렬성

- 파이프라인을 사용하지 않을 때



- 파이프라인을 사용할 경우

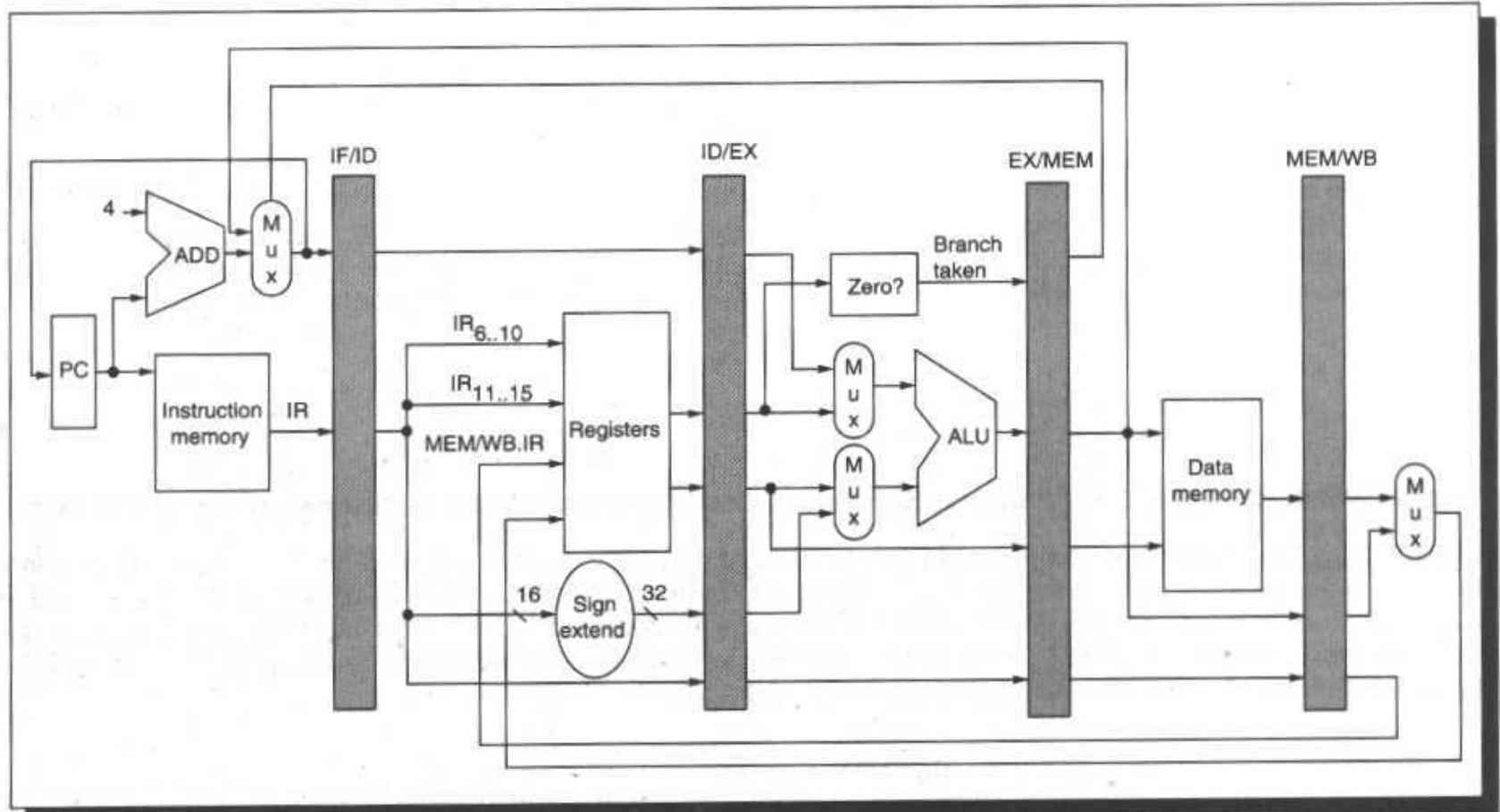


명령 1  
명령 2  
명령 3  
명령 4  
명령 5

성능 향상은?

time

# 파이프라인 구조의 예



# 문제점: 해저드 (hazard)

- 후속 명령어가 후속 클럭 사이클에서 실행될 수 없는 상황

## ① 구조적 해저드(structural hazard)

- ✓ 하나의 하드웨어를 같은 클럭에서 두 명령어가 사용하려는 경우  
즉 하드웨어가 충분하지 않음 예: 명령어 인출과 메모리 데이터 접근
- ✓ **해결책**: 하드웨어 추가

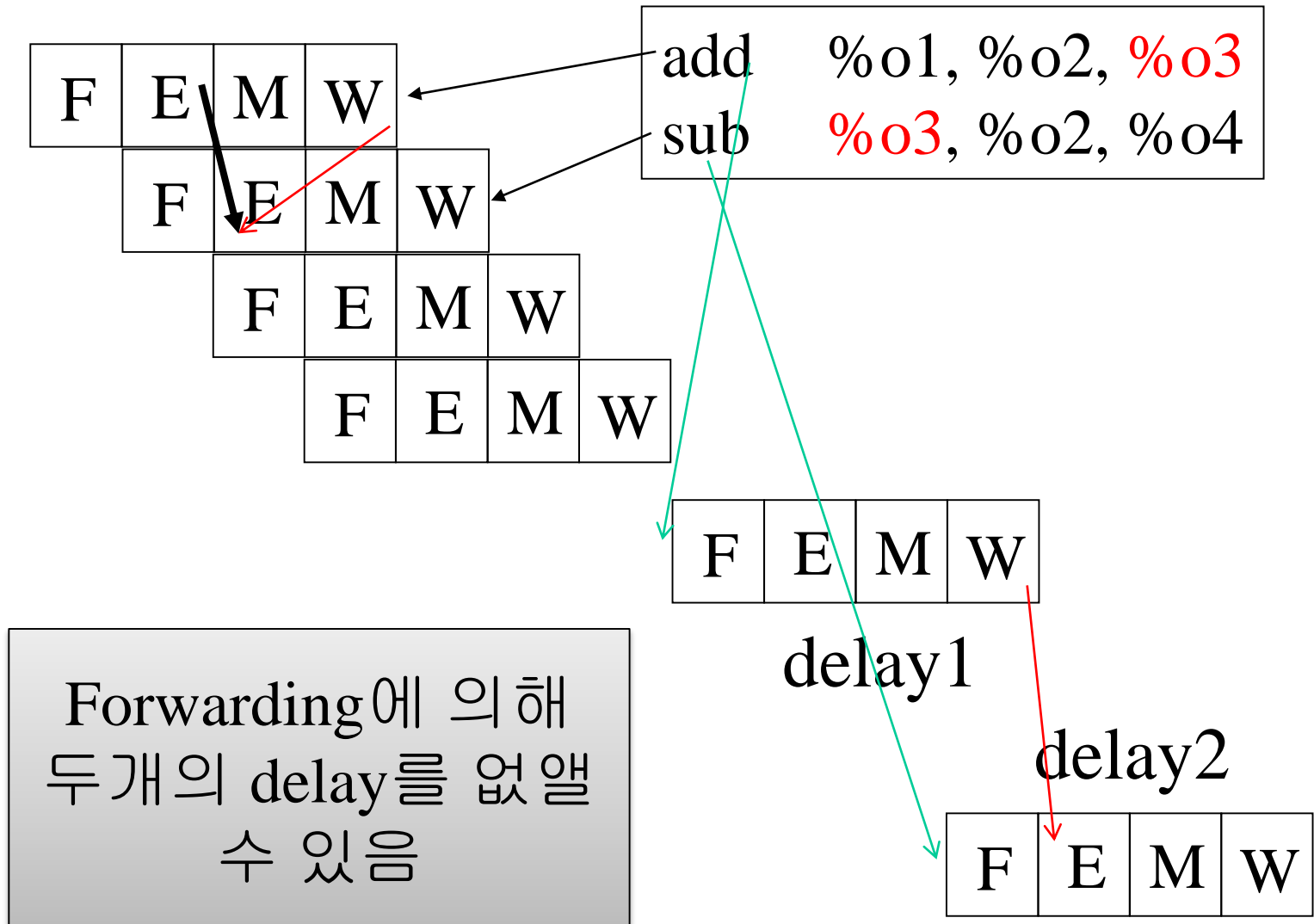
## ② 제어 해저드(control hazard)

- ✓ **분기(branch)** 명령어를 만나는 경우
- ✓ **해결책**: 파이프라인 지연(stall), 분기 예측, 지연분기(delayed branch)

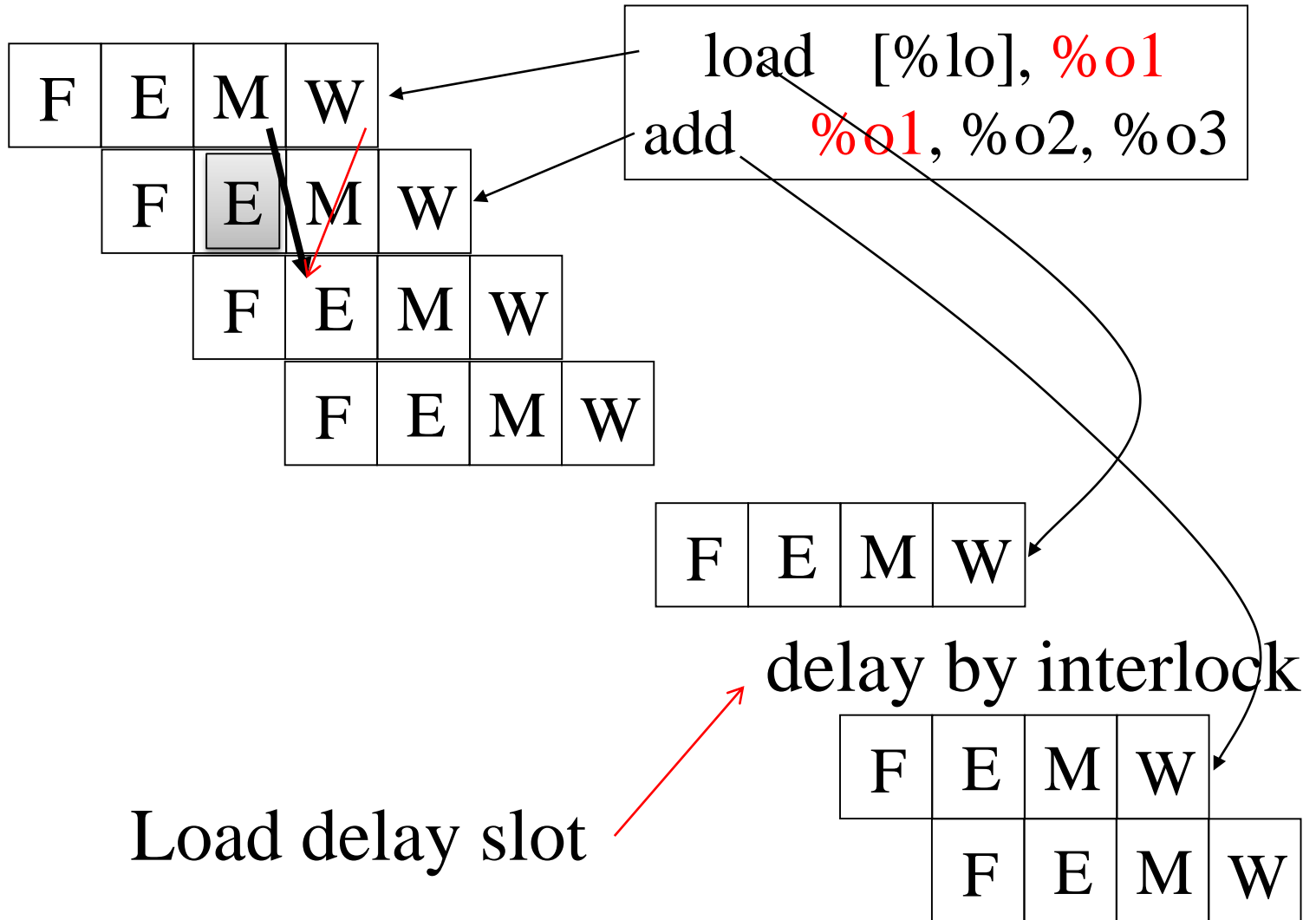
## ③ 데이터 해저드(data hazard)

- ✓ 이전 단계의 결과를 사용하려는 경우 즉 **데이터 종속(data dependence)**
- ✓ **해결책**: 파이프라인 지연(stall) 또는 전방전달(forwarding or bypassing)

# 전방전달(forwarding)

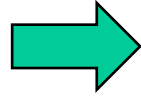


# Load Delay



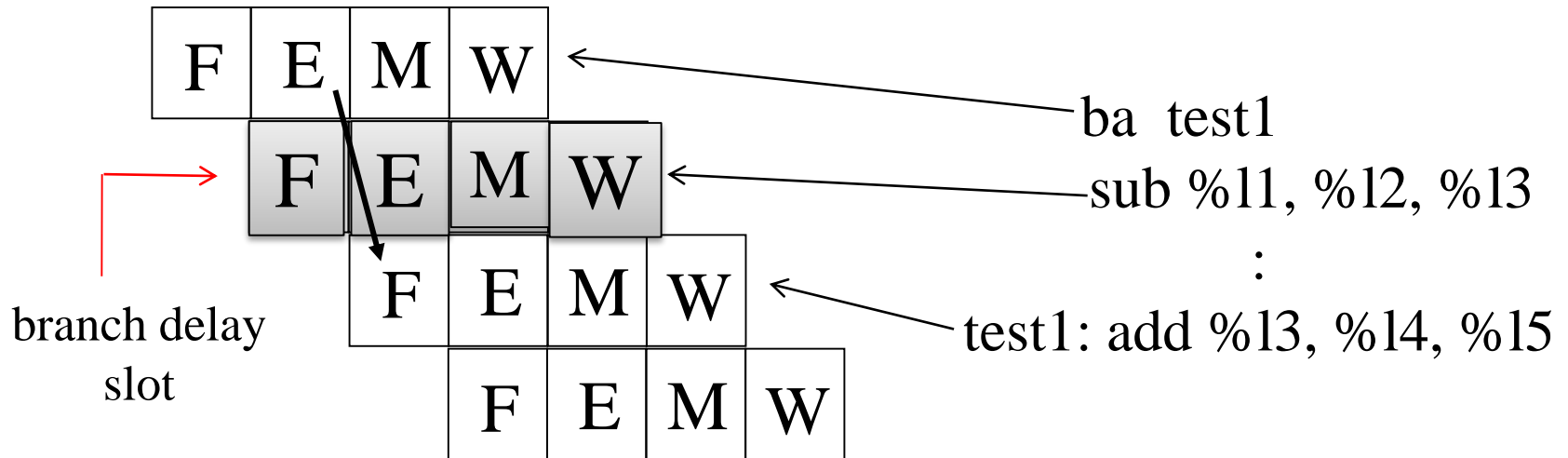
- 코드 재배치

```
load  [R0], R1  
add   R1, R2, R3  
sub   R4, R2, R5  
:
```



```
load  [R0], R1  
sub   R4, R2, R5  
add   R1, R2, R3  
:
```

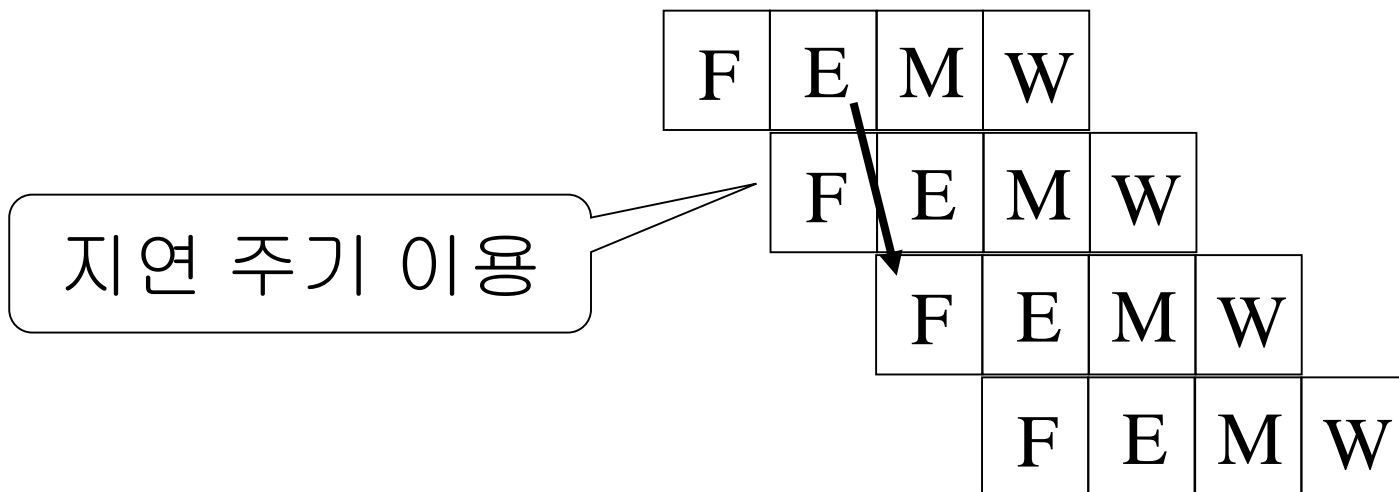
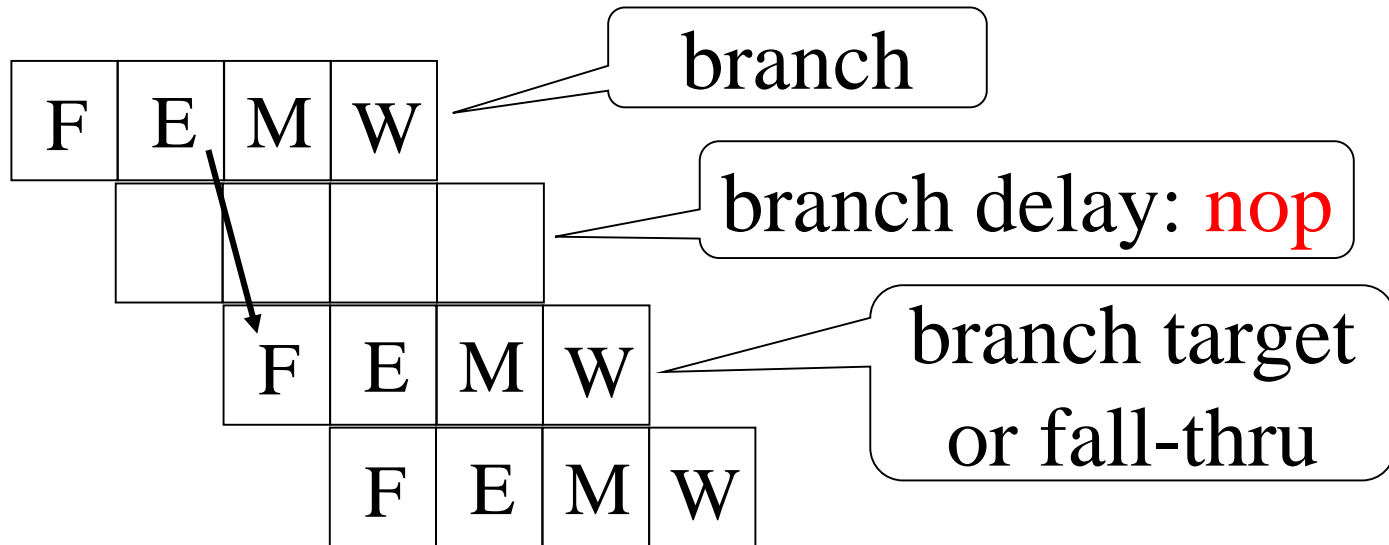
# Branch Delay(1)



- 분기 명령 다음(branch delay slot)에 위치한 명령은 실행
- 분기 명령어 목적지에 있는 명령어를 반입하기 전에 파이프라인 청소 필요 → 또는 nop 명령 사용



## Branch Delay(2)



- 코드 재배치

```

      :
      :
      : mov R1, R2
      : ba t
      : nop
      :
      :
t:    add R3, R4, R5
      sub R3, R6, R7

```

```

      :
      :
      : ba t
      : mov R1, R2
      :
      :
t:    add R3, R4, R5
      sub R3, R6, R7

```