

14. Operandy operácií

Popíšte typy a príklady jednotlivých typov inštrukcie CPU:

Inštrukcia = najjednoduchší úkon CPU (prikazuje mu čo má vykonať so vstupnými údajmi a kam ich má uložiť)

Assembler = *Jazyk symbolických inštrukcií* – programovací jazyk, prekladá inštrukcie do strojového kódu

Typy inštrukcií: aritmeticko-logické inštrukcie – ADD, SUB, MUL, DIV, ABS, NEG, INC, DEC
– AND, OR, NOT, EXOR

prenosné inštrukcie – prenos dát medzi registrami / MOV
– prenos údajov z registra na vrch zásobníka / PUSH
– prenos údajov z vrchu zásobníka do registra / POP
– ukladanie dát do registra alebo do RAM / STR
– načítavajú dáta z registra alebo z pamäte RAM do registra / LOAD

bitové inštrukcie – umožňujú meniť bity v registroch /SET, CLR, ROL, SAL, SHL
– umožňujú meniť bity v registroch /BTS, BSP (Bit Test/Set Prime)

riadiace inštrukcie – Inštrukcie, ktoré riadia **program**, alebo **skoky**, alebo **cykly**, alebo **prerušenie**, alebo **zastavia vykonávanie programu**

systémové inštrukcie

Uveďte formát inštrukcie a spôsoby dekodovania inštrukcie:

Inštrukcie môžu mať **rovnakú**, alebo **pohyblivú** dĺžku

Podľa počtu adres delíme I

- ↗ s 3 adresami
- ↖ s 2 adresami
- ↘ s 1 adresami
- ↓ bez adresy

PEVNÁ DĹŽKA	PREMENLIVÁ DĹŽKA
Rovnaká dĺžka všetkých I	Rôzna dĺžka všetkých I
I sú delené do jednotlivých polí	Delenie I do polí je rôzne
Dekódovanie I prebieha súčasne	Dekódovanie I prebieha postupne

Dekóder: 1. dekódery polí pracujú paralelne

2. každý dekóder generuje 1 aktívny signál (spúšťa vykonanie operácie v PC)

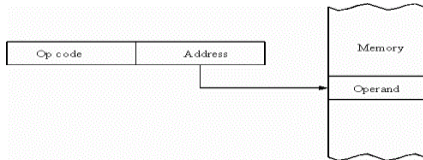
Dekódovanie je riadené: 1. časovými signálmi, z generátora hod. sign. Prechod do RJ
2. dekodovaním bitových polí I

Načrtnite adresné režimy operandov v inštrukcii:

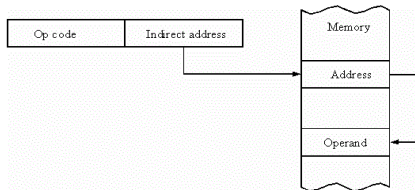
1.) Okamžité adresovanie - adresa operandu



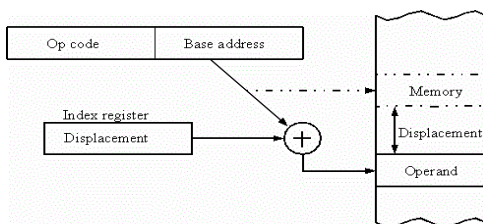
2.) Priame adresovanie



3.) Nepriame adresovanie

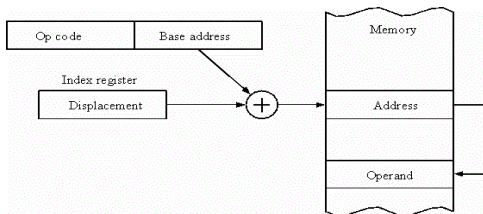


4.) Indexové adresovanie



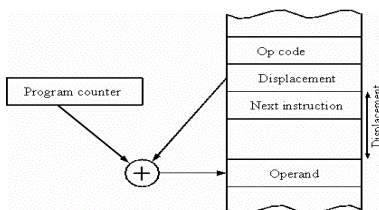
0 1 2 3 4 5 6 7 8 9
30 5 11 98 78 9 5 35 40 11
index - posun
pole[0]
for (i=0; i<10; i++) {
printf("vypis prvok pole %d", pole[i])
}
Indexové priame adresovanie

5.) Indexové nepriame adresovanie



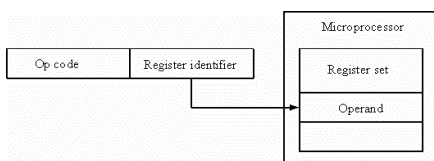
Indexové nepriame adresovanie
0 1 2 3 4
FF3B FFAB F399 A5C7 B3A2
i-index
pole_adres[0]
pole_adres[0] + index = 0 + 2 = F399
nepriama adresa = pole[i] + index
Priama adresa = F399 pole_adres[2]

6.) Relatívne adresovanie



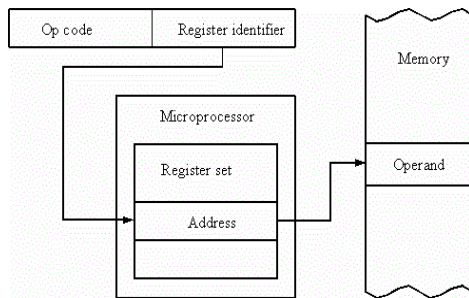
Relatívne adresovanie
OP posun Inštrukcia
adresa Register PC
nasledujúca inštrukcia
Pamiat'-RAM
Inštrukcia + posun
UDAJ

7.) Registrové adresovanie



Registrové adresovanie
Inštrukcia OP Register AX AX
30

8.) Registrové nepriame adresovanie



Funkcie

Definícia funkcie – vytvorenie, napísanie funkcie

Typ hodnoty, ktorý
funkcia vráti ako výsledok

Argumenty - vstupné údaje, ktoré bude
funkcia spracovávať

návratový_typ **názov_funkcie** (typ arg1, typ arg2,...)

- **definície a príkazy** - inak povedané, všetko čo funkcia robí
- **return** – príkaz, pomocou ktorého funkcia vracia hodnotu a je ním ukončená

- ☐ hlavička funkcie {
- ☐ telo funkcie

}

Ak funkcia nemá argumenty alebo nemá návratovú hodnotu, vo funkcii zapíšeme - **void**.

Deklarácia funkcie – je informácia pre kompilátor, že funkcia existuje a pomocou deklarácie kompilátor kontroluje správnosť volania funkcie.

návratový_typ **názov_funkcie** (typ arg1, typ arg2,...);

Volanie funkcie – ak funkciu chceme použiť, zavoláme ju.

názov_funkcie (hodnoty – ktoré funkcii posielame);

Ak funkcii neposielame žiadne hodnoty, zátvorky ostávajú pri volaní funkcie prázdne.

Napíšte v jazyku C funkciu average, ktorá má na vstupe tri celé čísla a vráti ich priemer:

```
float average (int x, int y, int z)
{
    int pomocna = x + y + z;
    float vysledok = pomocna/3;
    return vysledok;
}
```


Zdôvodnite použitie typu návratovej hodnoty vo funkcií average:

Výsledok *nevychádza v celých číslach*, preto je potrebné použiť *návratovú hodnotu typu float*, nakoľko sa jedná o číslo s **desatinnou čiarkou**.

Vysvetlite funkciu elektronického prepínača v osciloskope:

Súvisí so vst. citlivosťou, umožňuje porovnať signály súčasne —> **majú ho AO aj DO**

Umožňuje nám mať **viackanálové osciloskopy**, bez toho aby sme museli robiť všetko nanovo pre každý kanál (omnoho lacnejšie). V podstate je to vysokofrekvenčný prepínač (súbor vysokofrekvenčných tranzistorov). **Nájde sa na viackanálových osciloskopoch (AO aj DO)**. Umožňuje nám zobraziť signál z jednotlivého kanálu, ich aritmetický súčet (SUM) alebo ich môže zobraziť viacero naraz (ALT/CHOP).

ALT = režim ČZ – používame na rýchle priebehy

CHOP = režim ČZ – používame na pomalé priebehy



Alernate – vykresľujú sa kanáli v zapätí jeden po druhom **CHOP** sa vykresľujú „naraz“ (prepína sa medzi kanálmi extrémne rýchlo) - celá táto veta je pre analógový, pri digitálnom sa signály vždy vykresľujú naraz //bez úvodzoviek, fakt naraz!

