

ASR => Architecture des ordinateurs : Ass2

Langage d'assemblage des microprocesseurs ARM

Durée : 2 heures

Documents : autorisés

I - Soit les types Resultat, NomDuMois et DateJour définis en C de la façon suivante :

```
typedef enum
{ INF=-1, EGAL=0, SUP=1 } Resultat ;
typedef char * NomDuMois ;
typedef struct
{
    int an ;
    NomDuMois mois ;
    int jour
} DateJour ;
```

-1- donner les déclarations correspondantes en langage d'assemblage.

Soit la spécification de la fonction compDate :

-- renvoie la valeur EGAL si deux dates fournies en paramètre sont identiques

-- renvoie la valeur INF si d1 < d2 et SUP si d1 > d2.

fonction compDate (**entrée** d1 <DateJour>**entrée** d2 <DateJour>) **retourne** <Resultat>;

- On suppose dans un premier temps un passage des paramètres d'entrée par valeur :
-2- Expliquer sur l'exemple ci-après comment l'appelant passe les 2 paramètres : on dessinera la pile et on indiquera la valeur des registres juste avant l'appel du sous-programme lorsque d1={10,"mai",1981} et d2={6,"mai",2012}. Quand on ne connaît pas explicitement la valeur d'un pointeur (! il n'y a pas de piège) on utilisera la notation « @ ??? »

-3- Donner le schéma de la pile après que l'appelé a exécuté :

strmfd sp!, {r0-r3}

Quel est le rôle de cette instruction et quel avantage le programmeur en tire-t-il ?

- On suppose maintenant un passage des paramètres d'entrée par adresse :
-4- Quel en est l'intérêt ?
-5- Reprendre en les adaptant éventuellement les questions 2 et 3.

Remarque : On rappelle que les entiers, les entiers relatifs et les pointeurs sont représentés sur 1 mot mémoire, les caractères sont représentés sur un octet..

II – On considère la séquence de code qui effectue la somme de la partie commune (**en caractères gras dans l'exemple suivant**) de deux valeurs naturelles représentées par des tableaux de caractères.

	7	6	5	4	3	2	1	0	rang
			'1'	'3'	'8'	'9'	'2'	'1'	t2
+					'1'	'6'	'3'	'9'	t1
					'0'	'5'	'6'	'0'	t1

Traduire la séquence suivante en langage d'assemblage ARM. On suppose que t1 et t2 sont des tableaux en mémoire de 5000 caractères (au maximum), les variables n et m (entier relatif) sont représentées sur un mot en mémoire, la variable i (entier relatif) est le registre R0. On utilisera R1 (respectivement R2) pour l'adresse de t1[0] (respectivement l'adresse de t2[0]). On utilisera R3 (respectivement R4) pour t1[i] (respectivement t2[i]). La variable résultat sera synthétisée par R5 et la retenue par R6. On accédera aux variables n et m via les registres R7 et R8.

```

i ← 0 ;
retenue ← 0 ;
Tantque (i < n) et (i < m) faire
    resultat ← t1[i] + t2[i] - '0' + retenue;
    si resultat > '9'
        alors
            t1[i] ← resultat - 10 ;
            retenue ← 1 ;
        sinon
            t1[i] ← resultat ;
            retenue ← 0 ;
    finsi ;
    i ← i + 1 ;
fintantque ;

```

On donnera la séquence complète : définition des constantes, des variables (t1, t2, n et m) ainsi que de leurs pointeurs relais, l'algorithme détaillé et la traduction en langage d'assemblage. On donnera 2 (**deux**) versions de la séquence encadrée : la première sans exécution conditionnelle, la seconde utilisant cette technique.

III- Soit la nouvelle définition du type ChaineDyn :

```

typedef struct
{
    char *ptrCar ;
    int nbCar ;
} ChaineDyn ;

```

Donner la définition de la structure, le schéma de la pile, le rôle des registres, l'algorithme détaillé et la traduction en langage d'assemblage du sous-programme longueurChaine.

Remarque : Consigne non respectée entraîne question non corrigée !!!
Barème probable : 8,7, 5