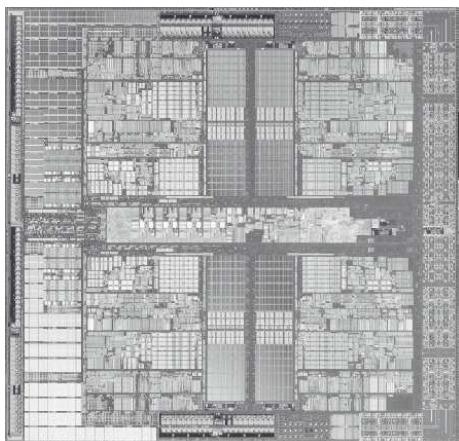




# Università degli Studi di Cassino e del Lazio Meridionale



**Corso di  
Calcolatori Elettronici**

**MIPS: modello di programmazione**

Anno Accademico 2011/2012

Francesco Tortorella

# CPU

- Compito della CPU: eseguire **istruzioni**
- Le istruzioni costituiscono le operazioni primitive eseguibili dalla CPU
- CPU diverse implementano differenti insiemi di istruzioni. L'insieme di istruzioni che una particolare CPU implementa è detto **Instruction Set Architecture (ISA)**.
  - **Esempi**: Intel 80x86 (Pentium 4), IBM/Motorola PowerPC (Macintosh), MIPS, Intel IA64, ...

# Instruction Set Architectures

- La tendenza progettuale iniziale era quella di aggiungere sempre più numerose e complesse istruzioni in modo da poter eseguire operazioni complesse:  
**CISC (Complex Instruction Set Computing)**
  - L'architettura VAX aveva un'istruzione per moltiplicare i polinomi !
- Negli anni 80 si afferma una nuova filosofia che mira a costruire processori più efficienti in base a due principi progettuali:
  - Mantenere il set di istruzioni piccolo e semplice: ciò rende più facile costruire hardware veloce
  - Non implementare operazioni complesse (e raramente eseguite) tramite istruzioni dirette, ma realizzarle via software, componendo istruzioni più semplici
- **RISC (Reduced Instruction Set Computing)**

# MIPS

- **MIPS**: un'azienda che ha costruito una delle prime architetture RISC commerciali
- Studieremo l'architettura MIPS in qualche dettaglio
- Perché MIPS invece di (es.) Intel 80x86 ?
  - L'architettura e l'ISA del MIPS sono molto più semplici ed eleganti
  - Il MIPS è largamente utilizzato in applicazioni “embedded”, contrariamente all'INTEL 80x86 che è praticamente limitato al solo segmento del personal computer

# Architettura del processore MIPS

## *Microprocessor without Interlocking Pipe Stages*

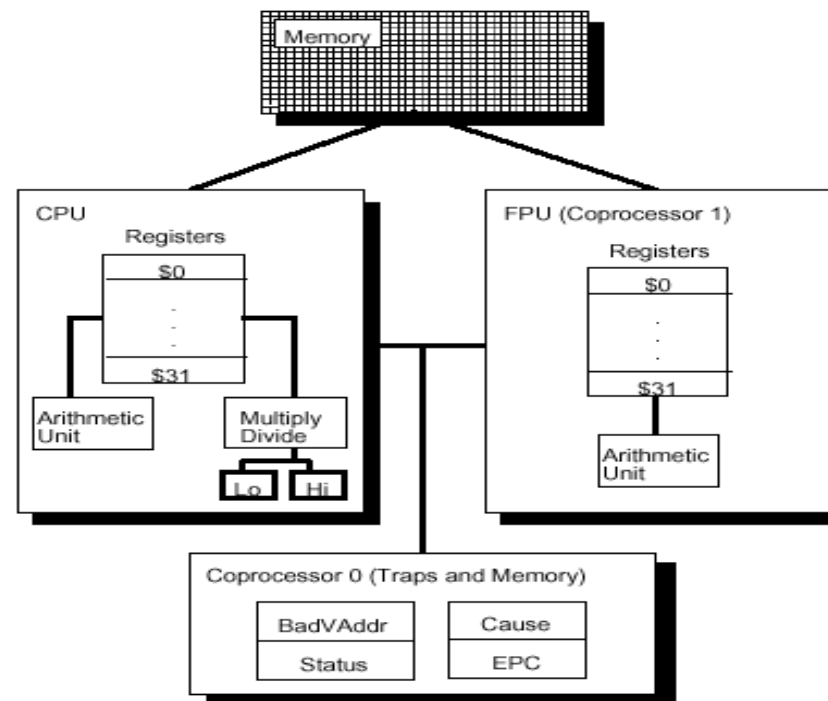
- Architettura Load/Store con istruzioni aritmetiche registro-registro a 3 operandi
- Istruzioni di 32-bit - 3 Formati (R, I, J)
- 32 registri generali di 32 bit (R0 contiene 0, R31 riceve l'indirizzo di ritorno) (+ HI, LO)
- Modi d'indirizzamento: Register, Immediate, Base+Offset, PC-relative
- Immediati a 16-bit + istruzione LUI

# Architettura del processore MIPS

- Supporto per interi in complemento a 2 di 8 (byte), 16 (halfword) e 32 (word) bit e, con coprocessore opzionale, per numeri floating-point IEEE 754 singola e doppia precisione
- Branch semplici senza codici di condizione
- *Delayed branch* (l'istruzione dopo il salto viene comunque eseguita) e *Delayed load* (l'istruzione dopo una load non deve usare il registro caricato), senza interlock

# Coprocessori

- Può supportare fino a 4 coprocessori, numerati da 0 a 3
- Il coprocessore di controllo del sistema (coprocessore 0) è integrato nel chip e gestisce la memoria e le eccezioni
- Il coprocessore floating-point (coprocessore 1) opzionale ha 32 registri di 32-bit (\$f0 - \$f31), di cui sono utilizzabili quelli di posto pari in semplice o doppia precisione



## Registri del MIPS e convenzione di uso

32 registri generali   
da 32 bit

registri speciali

PC

HI  
LO

Register name	Number	Usage
\$zero	0	constant 0
\$at	1	reserved for assembler
\$v0	2	expression evaluation and results of a function
\$v1	3	expression evaluation and results of a function
\$a0	4	argument 1
\$a1	5	argument 2
\$a2	6	argument 3
\$a3	7	argument 4
\$t0	8	temporary (not preserved across call)
\$t1	9	temporary (not preserved across call)
\$t2	10	temporary (not preserved across call)
\$t3	11	temporary (not preserved across call)
\$t4	12	temporary (not preserved across call)
\$t5	13	temporary (not preserved across call)
\$t6	14	temporary (not preserved across call)
\$t7	15	temporary (not preserved across call)
\$s0	16	saved temporary (preserved across call)
\$s1	17	saved temporary (preserved across call)
\$s2	18	saved temporary (preserved across call)
\$s3	19	saved temporary (preserved across call)
\$s4	20	saved temporary (preserved across call)
\$s5	21	saved temporary (preserved across call)
\$s6	22	saved temporary (preserved across call)
\$s7	23	saved temporary (preserved across call)
\$t8	24	temporary (not preserved across call)
\$t9	25	temporary (not preserved across call)
\$k0	26	reserved for OS kernel
\$k1	27	reserved for OS kernel
\$gp	28	pointer to global area
\$sp	29	stack pointer
\$fp	30	frame pointer
\$ra	31	return address (used by function call)



# Gestione degli indirizzi di memoria

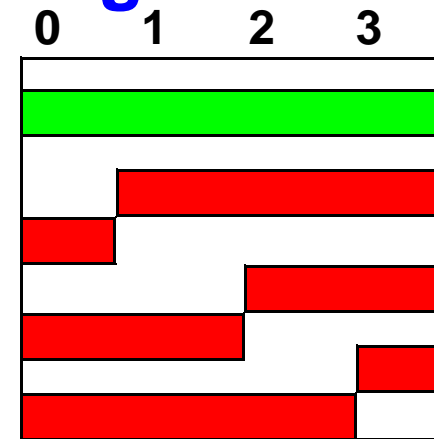
- Spazio di indirizzi di  $2^{32}$  byte (4 Gigabyte, con i 2 superiori riservati al S.O.), ossia  $2^{30}$  word
- L'indirizzamento è al byte (incremento di 4 per passare da una word alla successiva)
- L'indirizzo di una word è quello del suo primo byte (byte di indirizzo minore)
- Negli accessi, l'indirizzo di un dato di  $s$  byte deve essere allineato, ossia  $A \bmod s = 0$  (esistono istruzioni per accedere a dati disallineati)
- L'ordinamento dei byte in una word può essere sia *big-endian* (il primo byte è quello più significativo) che *little-endian* (il primo byte è quello meno significativo), in dipendenza del valore logico su di un pin

# Scelte implementative nella gestione degli indirizzi

- ➔ può una word essere memorizzata in qualunque indirizzo della memoria ?

*Aligned*

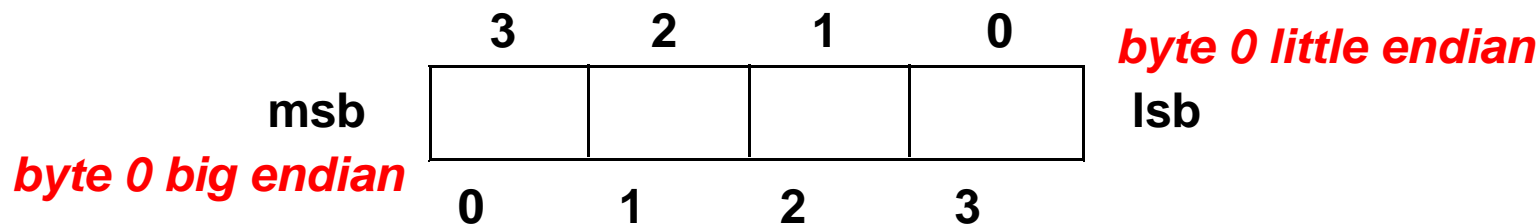
*Not Aligned*



- ➔ come si distribuiscono gli indirizzi dei byte appartenenti alla word ?

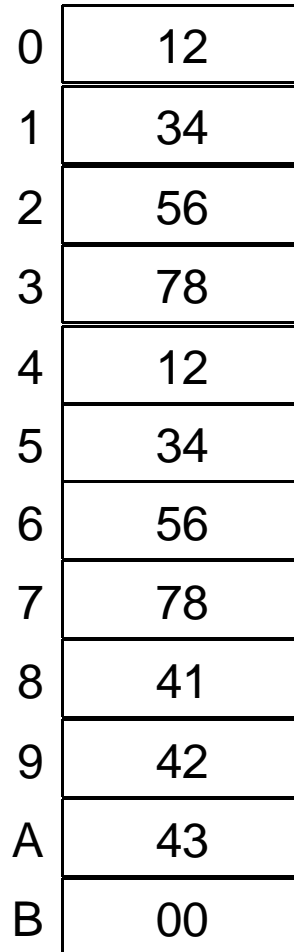
**Big Endian** (IBM 360/370, Motorola 68k, Sparc, HP PA)

**Little Endian** (Intel 80x86, DEC Vax, DEC Alpha)

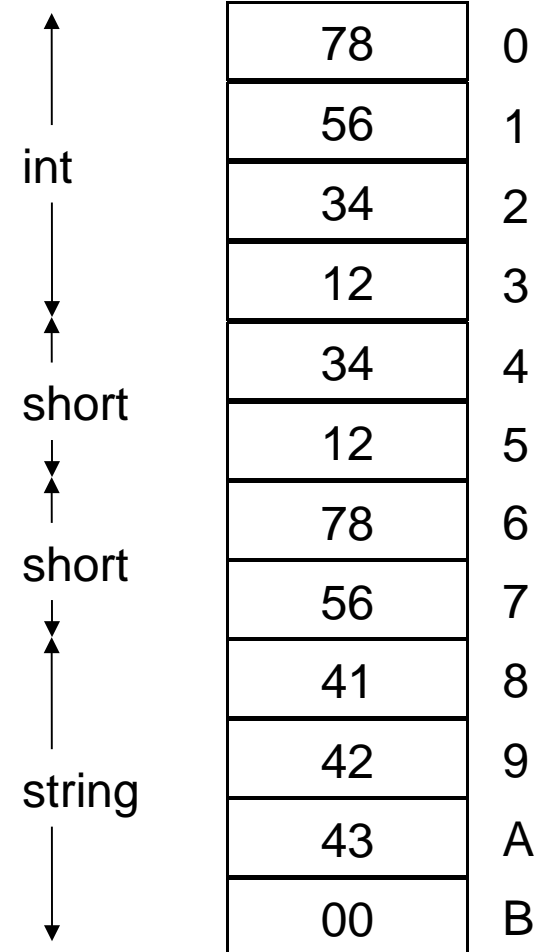


### big endian

```
int i = 0x12345678;  
struct s_point{  
    short x;  
    short y;  
} p =  
{0x1234, 0x5678};  
char str[]="ABC";
```



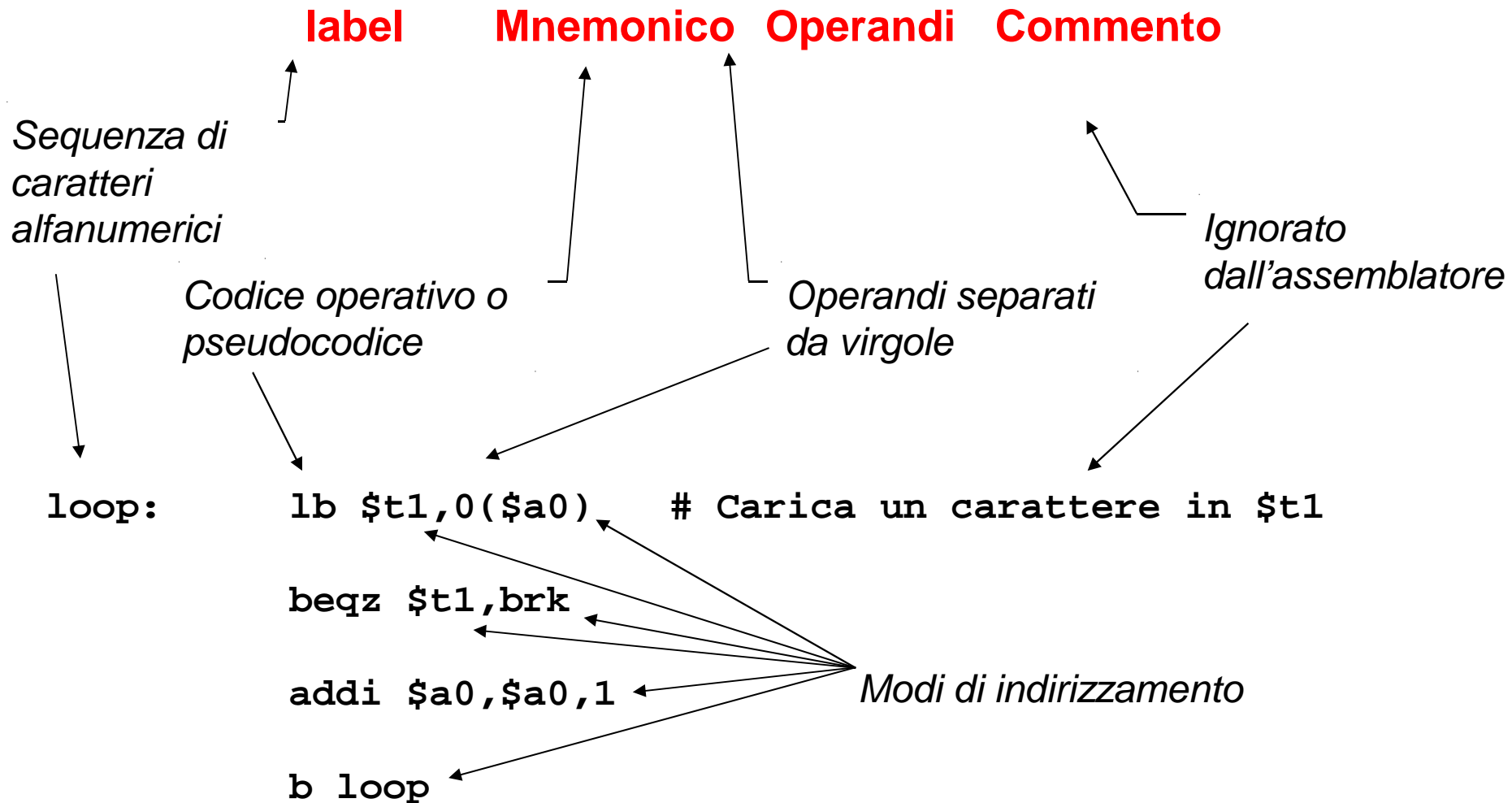
### little endian



# Il linguaggio Assembly del MIPS

- **Linguaggio macchina**
- Linguaggio definito da un insieme di istruzioni, codificate come stringhe di bit, che il processore può interpretare ed eseguire direttamente
  
- **Linguaggio Assembly**
- Linguaggio simbolico, vicino al linguaggio macchina, che definisce:
  - Uno *mnemonico* per ogni istruzione in L.M.
  - Un *formato* per le linee di programma
  - Formati per la specifica *della modalità di indirizzamento*
  - *Direttive*

# Sintassi istruzioni



# Classi di Istruzioni

- Istruzioni aritmetiche
- Istruzioni logiche
- Istruzioni di movimento dati
- Istruzioni di confronto
- Istruzioni per il controllo di flusso

# Istruzioni aritmetiche

<b><i>Istruzione</i></b>	<b><i>Significato</i></b>	
add \$t1,\$t2,\$t3	$\$t1 = \$t2 + \$t3$	<i>eccezione possibile</i>
addi \$t1,\$t2,100	$\$t1 = \$t2 + 100$	<i>eccezione possibile</i>
addu \$t1,\$t2,\$t3	$\$t1 = \$t2 + \$t3$	<i>nessuna eccezione</i>
addiu \$t1,\$t2,100	$\$1 = \$2 + 100$	<i>nessuna eccezione</i>
sub \$t1,\$t2,\$t3	$\$t1 = \$t2 - \$t3$	<i>eccezione possibile</i>
subu \$t1,\$t2,\$t3	$\$t1 = \$t2 - \$t3$	<i>nessuna eccezione</i>
mult \$t2,\$t3	$Hi, Lo = \$t2 \times \$t3$	<i>64-bit con segno</i>
multu \$t2,\$t3	$Hi, Lo = \$t2 \times \$t3$	<i>64-bit senza segno</i>
div \$t2,\$t3	$Lo = \$t2 \div \$t3$ $Hi = \$t2 \bmod \$t3$	<i>Lo = quoziente, Hi = resto</i>
divu \$t2,\$t3	$Lo = \$t2 \div \$t3$ $Hi = \$t2 \bmod \$t3$	<i>Quoziente &amp; resto senza segno</i>
sra \$t1,\$t2,10	$\$1 = \$2 \gg 10$	<i>Shift aritmetico a destra</i>
srav \$t1,\$t2, \$t3	$\$1 = \$2 \gg \$3$	<i>Shift aritm. a destra di # bit variabile</i>

***Nota: gli immediati sono valori a 16 bit (con sign extension)***

# Multiply/Divide

° Avviano l'operazione

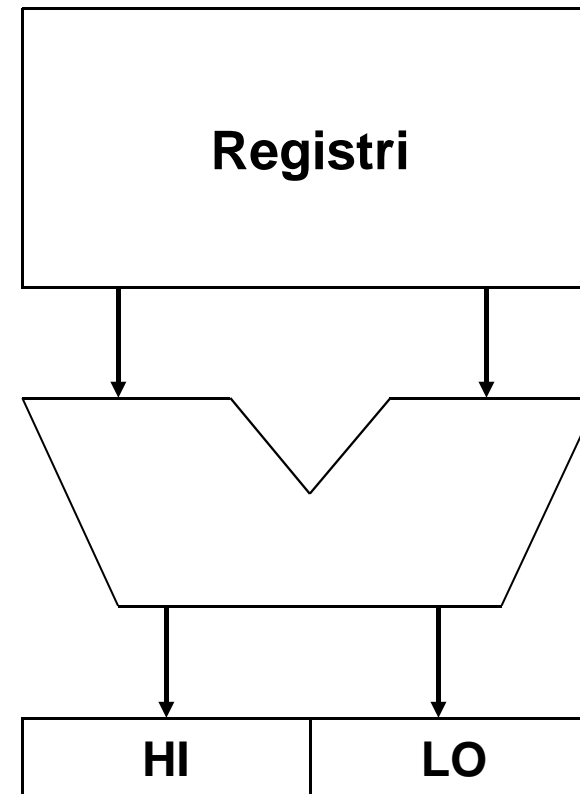
- MULT rs, rt
- MULTU rs, rt
- DIV rs, rt
- DIVU rs, rt

° Trasferiscono il risultato

- MFHI rd
- MFLO rd

° Caricano HI e LO

- MTHI rd
- MTLO rd



- Durano più cicli e vengono eseguite in parallelo con l'esecuzione di altre istruzioni, da un'unità indipendente
- I tentativi di accesso prematuro a Lo e Hi sono interlocked
- DIV non verifica /0 e overflow (min neg/-1)
- Le 2 istruzioni che seguono MFHI e MFLO non devono modificare Hi e Lo



# Istruzioni di scorrimento aritmetiche

Uno scorrimento a destra di n bit, può essere visto come una divisione per  $2^n$ :

Es.:

$01010110_2 \rightarrow 86_{10}$  con uno scorrimento a destra di 2 bit si ottiene

$00010101_2 \rightarrow 21_{10}$  vengono inseriti due 0 a sinistra

**Che cosa succede se si considerano numeri signed ?**

Es.:

$10010110_2 \rightarrow -106_{10}$  con uno scorrimento a destra di 2 bit si ottiene

$00100101_2 \rightarrow +37_{10}$  **errato !**

$11100101_2 \rightarrow -27_{10}$  vengono inseriti due 1 a sinistra **corretto**

*sign extension*

# Istruzioni logiche

<b><i>Istruzione</i></b>	<b><i>Significato</i></b>	
and \$t1,\$t2,\$t3	$\$t1 = \$t2 \& \$t3$	<i>AND bit a bit</i>
andi \$t1,\$t2,10	$\$t1 = \$t2 \& 10$	<i>AND reg, costante</i>
or \$t1,\$t2,\$t3	$\$t1 = \$t2   \$t3$	<i>OR bit a bit</i>
ori \$t1,\$t2,10	$\$t1 = \$t2   10$	<i>OR reg, costante</i>
xor \$t1,\$t2,\$t3	$\$t1 = \$t2 \oplus \$t3$	<i>XOR bit a bit</i>
xori \$t1, \$t2,10	$\$t1 = \$t2 \oplus 10$	<i>XOR reg, costante</i>
nor \$t1,\$t2,\$t3	$\$t1 = \sim(\$t2   \$t3)$	<i>NOR bit a bit</i>
sll \$t1,\$t2,10	$\$t1 = \$t2 \ll 10$	<i>Shift a sinistra di # bit costante</i>
sllv \$t1,\$t2,\$t3	$\$t1 = \$t2 \ll \$t3$	<i>Shift a sinistra di # bit variabile</i>
srl \$t1,\$t2,10	$\$t1 = \$t2 \gg 10$	<i>Shift a destra di # bit costante</i>
srlv \$t1,\$t2, \$t3	$\$t1 = \$t2 \gg \$t3$	<i>Shift a destra di # bit variabile</i>

# Uso delle istruzioni logiche

Le istruzioni logiche sono tipicamente utilizzate per accedere e manipolare i singoli bit all'interno delle word.

Es.:

A 

1	0	1	0	1	0	0	1
---	---	---	---	---	---	---	---

B 

0	1	1	1	1	0	1	1
---	---	---	---	---	---	---	---

**Dati iniziali**

M 

0	0	0	0	1	1	1	1
---	---	---	---	---	---	---	---

N 

1	1	1	1	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---	---

**Maschere**

**A and M --> C**

C 

0	0	0	0	1	0	0	1
---	---	---	---	---	---	---	---

**B and N --> D**

D 

0	1	1	1	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---	---

**C or D --> E**

E 

0	1	1	1	1	0	0	1
---	---	---	---	---	---	---	---

Similmente, lo XOR è utile per invertire il valore di singoli bit, mentre le istruzioni di shift possono essere impiegate per le conversioni serie-parallelo.

# Istruzioni di movimento dati

- Il processore MIPS ha due gruppi distinti di istruzioni per i movimenti dati **memoria → registro (load)** e **registro → memoria (store)**.
- E' possibile spostare dati di dimensione pari a 1, 2 o 4 byte; in ogni caso, i trasferimenti da/verso la memoria sono sempre da 32 bit.
- Per i dati non allineati in memoria esistono apposite istruzioni che permettono il trasferimento tramite trasferimenti parziali successivi, ma lasciando all'utente la responsabilità di costruire la sequenza di istruzioni corretta.
- Sono inoltre disponibili istruzioni particolari per lo spostamento da/verso i registri speciali HI, LO.
  - Non esistono istruzioni per il movimento dati tra registri generali.  
Perché ? Come si possono realizzare ?

# Istruzioni load

<i>Istruzione</i>	<i>Significato</i>
<i>lb \$t1, address</i>	<i>Mem[address](8 bit) -&gt; \$t1 esteso con segno</i>
<i>lbu \$t1, address</i>	<i>Mem[address](8 bit) -&gt; \$t1 esteso con 0</i>
<i>lh \$t1, address</i>	<i>Mem[address](16 bit) -&gt; \$t1 esteso con segno</i>
<i>lhu \$t1, address</i>	<i>Mem[address](16 bit) -&gt; \$t1 esteso con 0</i>
<i>lw \$t1, address</i>	<i>Mem[address](32 bit) -&gt; \$t1</i>
<i>lwl \$t1, address</i>	<i>Mem[address] -&gt; \$t1 Carica \$t1 con la parte sinistra della word all'indirizzo non allineato</i>
<i>lwr \$t1, address</i>	<i>Mem[address] -&gt; \$t1 Carica \$t1 con la parte destra della word all'indirizzo non allineato</i>
<i>lui \$t1, constant</i>	<i>constant x 2<sup>16</sup> -&gt; \$t1 Carica una costante da 16 bit nella parte alta del registro, azzerando la parte bassa</i>

# Istruzioni store

## *Istruzione*

## *Significato*

<code>sb \$t1, address</code>	<code>\$t1(0:7)-&gt;Mem[address]</code>
<code>sh \$t1, address</code>	<code>\$t1(0:15)-&gt;Mem[address]</code>
<code>sw \$t1, address</code>	<code>\$t1(0:31)-&gt;Mem[address]</code>
<code>swl \$t1, address</code>	<code>\$t1-&gt;Mem[address]</code>
<code>swr \$t1, address</code>	<code>\$t1-&gt;Mem[address]</code>

*Carica da \$t1 la parte sinistra  
della word all'indirizzo non allineato*  
*Carica da \$t1 la parte destra  
della word all' indirizzo non allineato*

# Caricamento di una costante

Per trasferire il valore di una costante in un registro, esiste l'istruzione lui che assegna alla parte alta di un registro una costante da 16 bit:

Es.:

lui \$t0,0x1234

\$t0 

1	2	3	4	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---	---

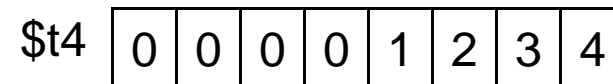
Come fare per caricare una costante da 16 bit nella parte bassa ?

Come fare per caricare una costante da 32 bit nell'intero registro?

# Caricamento di una costante

Caricamento di una costante da 16 bit

addi \$t4,\$zero,0x1234



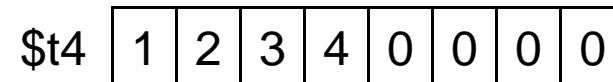
addi \$t4,\$zero,-1



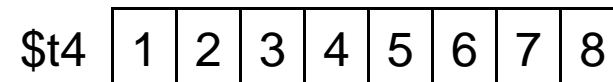
sign extension

Caricamento di una costante da 32 bit (0x12345678)

lui \$t4,0x1234



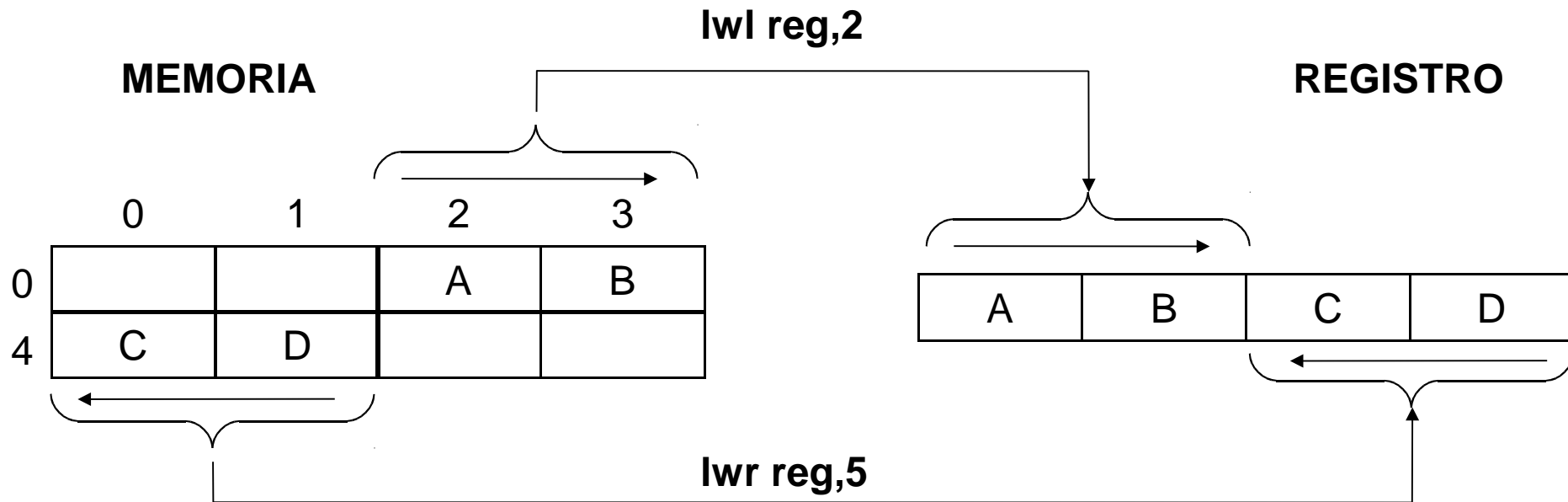
ori \$t4,\$t4,0x5678



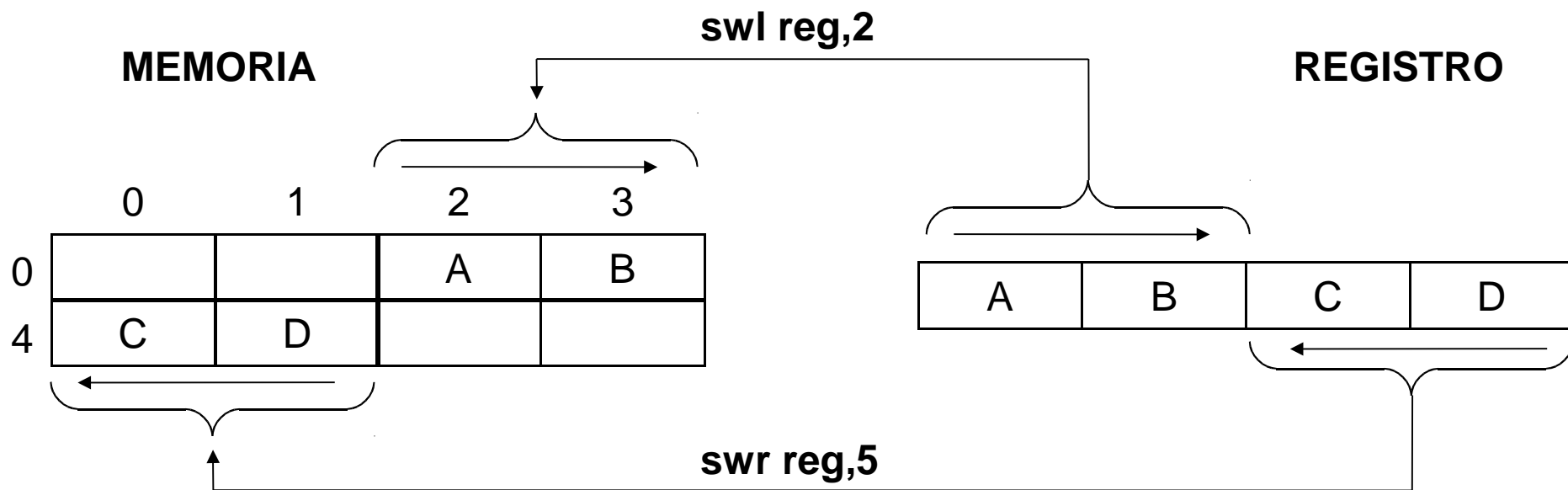


# Istruzioni load/store per dati non allineati

Queste istruzioni si usano in coppia per trasferire un dato da/verso un indirizzo non allineato.



# Istruzioni load/store per dati non allineati



# Istruzioni di move da/verso HI,LO

## *Istruzione*

## *Significato*

mfhi \$t0

\$t0 = Hi

*Copia Hi in \$t0*

mflo \$t0

\$t0 = Lo

*Copia Lo in \$ t0*

mthi \$t0

Hi = \$t0

*Copia \$ t0 in Hi*

mtlo \$t0

Lo = \$t0

*Copia \$ t0 in Lo*

# Esempi di uso delle istruzioni viste

- Provare a scrivere le istruzioni MIPS equivalenti alle seguenti istruzioni C (ogni variabile corrisponda ad un registro):
  - $a=0$ ;
  - $b=a+1$ ;
  - $b=b*4$ ;
  - $c=a+b$ ;
- Utilizzare opportune istruzioni per stabilire se il valore in un registro
  - è dispari
  - è negativo