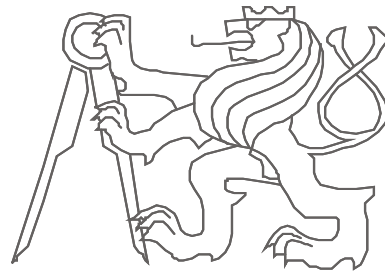


# Architektura počítačů

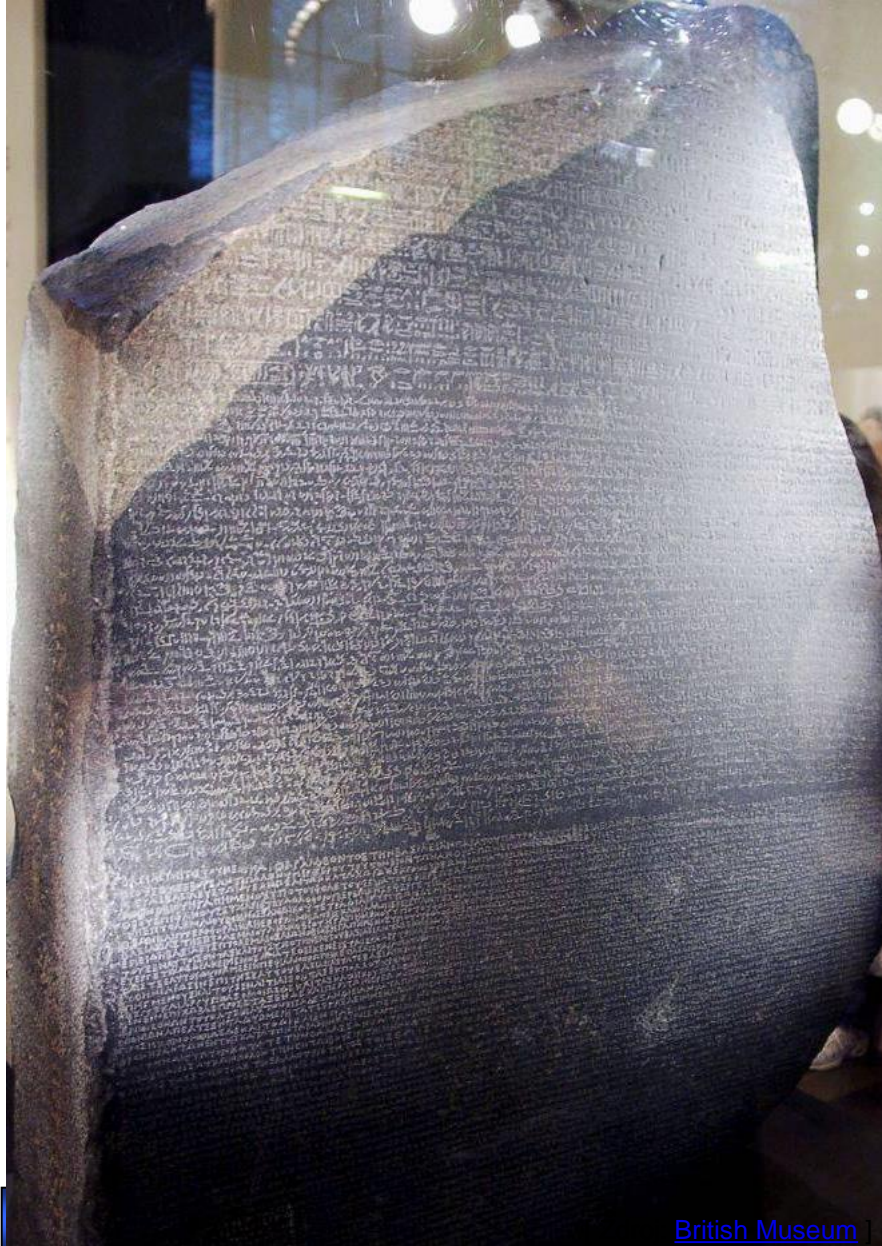
Počítačová aritmetika a úvod

Richard Šusta, Pavel Píša



České vysoké učení technické, Fakulta elektrotechnická

# Omluva



*Část snímků  
nebude v češtině*

*\* přednášky letos nově upravuji  
s cílem zpomalit výklad,  
a tak měním lekce  
i pro zahraniční studenty.  
Žel pak nestíhám ještě  
překlad z češtiny do angličtiny...*

# Zjednodušený přehled operací v plovoucí řádové čárce

**Předvody:** *na/z integer, double, float - pouhý posun mantisy podle exponentu*

**Sčítání:**  $A \cdot 2^a, B \cdot 2^b, b < a$   
1. *sjednocení exponentů posunem mantisy*  
 $A \cdot 2^a + (B \cdot 2^{b-a}) \cdot z^a$   
2. *sečtení + normalizace*  
 $(A + (B \gg (a-b))) \cdot z^a = [A + (B \cdot 2^{b-a})] \cdot 2^a$

**Odčítání:** *sjednocení exponentů, odečtení a normalizace*

**Násobení:**  $A \cdot 2^a \cdot B \cdot 2^b = A \cdot B \cdot 2^{a+b}$   
 $A \cdot B$  *+normalizace posunem doleva, je-li třeba*

**Dělení**  $A \cdot 2^a / B \cdot 2^b = A/B \cdot 2^{a-b}$   
 $A/B$  *+případná normalizace posunem doprava*

## Příklad: $a + b = 1000 \cdot \pi + e/20$

<b>1.</b>		<b>Float 6.5 číslic</b>	<b>na int</b>	$\langle 8\ 388\ 608; 16\ 777\ 216 \rangle = \langle 2^{23}; 2^{24} \rangle$
af	$1000 \cdot \pi$	$\sim 3141.593$	$\cdot 2^{12}$	<b>12867964,928</b>
bf	$e/20$	$\sim 0,1359141$	$\cdot 2^{26}$	<b>9121040,8525824</b>

<b>2.</b>	<b>Převédeme na binární číslo</b>		ale k němu
ax	<b>12867965</b>	1100 0100 0101 1001 0111 1101	. bude za 12.bitem $\leftarrow \cdot 2^{12}$
bx	<b>9121041</b>	1000 1011 0010 1101 0001 0001	. bude za 26. bitem $\leftarrow \cdot 2^{26}$

<b>3.</b>	<b>Binární číslo</b>	<b>exponent</b>
a	1100 0100 0101. <b>1</b> 001 0111 1101	$2^0$
b	00. <b>0</b> 0 1000 1011 0010 1101 0001 0001	$2^0$

<b>4.</b>	<b>Normalizované binární číslo</b>	<b>exponent</b>
a	1. <b>1</b> 00 0100 0101 1001 0111 1101	$\cdot 2^{11}$ , $12+11=23$
b	1. <b>0</b> 00 1011 0010 1101 0001 0001	$\cdot 2^{-3}$ , $26-3 = 23$



## Kontrola mezivýsledků

$$1.100\ 0100\ 0101\ 1001\ 0111\ 1101 * 2^{11}$$

$$= (12867965 * 2^{-23}) * 2^{11} - \textit{skutečně uložená hodnota}$$

$$= 1,53398096561431884766 * 2^{11}$$

$$= 3141,59301757812500000768$$

$$(1000 * \pi = 3141,59265358979323846264)$$

$$1.000\ 1011\ 0010\ 1101\ 0001\ 0001 * 2^{-3}$$

$$= (9121041 * 2^{-23}) * 2^{-3}$$

$$= 1.08731281757354736328 * 2^{-3}$$

$$= 0.13591410219669342041$$

$$(e/20 = 0,13591409142295226177)$$

Výpočty provedené na kalkulátoru **SpeedCrunch 0.12** - <http://speedcrunch.org/>



# Příprava na sčítání

5.	Normalizované binární číslo	exp.
a	1.100 0100 0101 1001 0111 1101	* 2 <sup>11</sup>
+ b	1.000 1011 0010 1101 0001 0001	* 2 <sup>-3</sup>

6.	Na stejné exponenty	exp.
a	1.100 0100 0101 1001 0111 1101	* 2 <sup>11</sup>
+ b	0.000 0000 0000 0010 0010 1100 <b>10110100010001</b>	* 2 <sup>11</sup>

U čísla b je binární tečka posunutá o 14 míst vlevo, tj. rozdíl exponentů 11-(-3). Červeně označené bity utíkají mimo rozsah -> ztráta přesnosti.

7.	Součet	expt
a	1.100 0100 0101 1001 0111 1101	* 2 <sup>11</sup>
+ b	0.000 0000 0000 0010 0010 1100 <b>10110100010001</b>	* 2 <sup>11</sup>
a+b	1.100 0100 0101 1011 1010 1001	* 2 <sup>11</sup>

## Výsledek a kontrola v double

$$a+b = 1.100\ 0100\ 0101\ 1011\ 1010\ 1001 * 2^{11}$$

$$= (12868521 * 2^{-23}) * 2^{11}$$

$$= 1.53404724597930908203 * 2^{11}$$

$$= 3141,72875976562499999744$$

Původní čísla a+b sečtená v double

$$= 3141.59\bar{3} + 0,135914\bar{1} = 3141,7289141$$

$$= 1.10001000101101110101010 * 2^{11} \text{ a jeho skutečná hodnota}$$

$$= 3141,72900390625$$

Výpočet v double  $1000 * \pi + e/20$  a následný převod na float

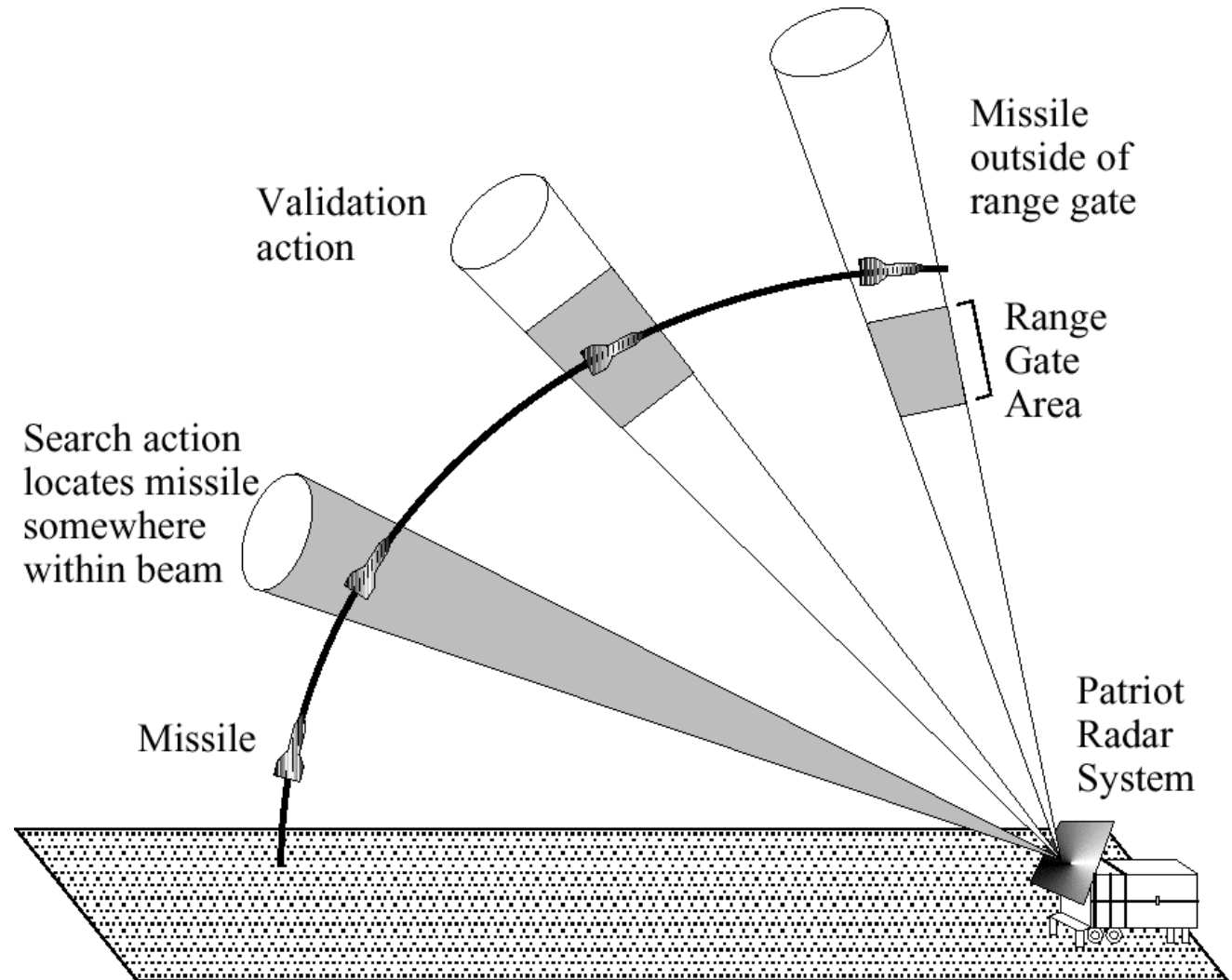
$$1.100\ 0100\ 0101\ 1011\ 1010\ 1000 * 2^{11} = 3141,728515625$$

Výpočty provedené na kalkulátoru **SpeedCrunch 0.12** - <http://speedcrunch.org/>



# Effect of Loss of Precision

According to the General Accounting Office of the U.S. Government, a loss of precision in converting 24-bit integers into 24-bit floating point numbers was responsible for the failure of a Patriot anti-missile battery.



*Slide source: UIUC*



# Effect of Loss of Precision

- During the Gulf War in 1991, a U.S. Patriot missile failed to intercept an Iraqi Scud missile, and 28 Americans were killed.
- A later study determined that the problem was caused by the inaccuracy of the binary representation of 0.10.
  - The Patriot incremented a counter once every 0.10 seconds.
  - It multiplied the counter value by 0.10 to compute the actual time.
- However, the (24-bit) binary representation of 0.10 actually corresponds to 0.099999904632568359375, which is off by 0.000000095367431640625.
- This doesn't seem like much, but after 100 hours the time ends up being off by 0.34 seconds—enough time for a Scud to travel 500 meters!
- UIUC Emeritus Professor Skeel wrote a short article about this.

[Roundoff Error and the Patriot Missile. SIAM News, 25\(4\):11, July 1992.](#)



Slide source: UIUC

## Jak správně sčítat ?

Chceme napsat program pro zjištění součtu:

$$\sum_{i=1}^N \frac{1}{i^2}$$

## Najdete všechny chyby v programu?

- Který způsob je nejvýhodnější?

$$\sum_{i=1}^N \frac{1}{i^2} = \sum_{i=N}^1 \frac{1}{i^2} = \sum_{i=1}^N \frac{1}{(N-i+1)^2}$$

$$\sum_{i=1}^{10^{10}} \frac{1}{i^2} \approx 1.64493405381865$$

$$\sum_{i=10^{10}}^1 \frac{1}{i^2} \approx 1.64493406482264$$

typ double pro oba případy...  
Proč se liší? Vysvětlete!

## Násobení čísel v pohyblivé řádové čárce

- Exponenty sečteme.
- Mantisy vynásobíme.
- Normalizujeme.
- Zaokrouhlíme.

HW FP násobičky je srovnatelně složitý, jako FP sčítačky.  
Jen má namísto sčítačky násobičku.

# Rychlost integer operací

Operace	Operace
Negace čísla	negace MSB (Main Scale Bit)
Porovnání	a) znaménko -> b) abs. hodnota
Násobení či dělení $2^n$	změna exponentu
Převody mezi int, float, double	posun mantisy dle exponentu
Sčítání, Odčítání, Increment, decrement	Srovnání mantis na stejné exponenty, +/-, zaokrouhlení, normalizace
Násobení na hardwarové násobičce	Součet exponentů, součin mantis, zaokrouhlení, normalizace
Násobení na sekvenční násobičce	
Dělení	Rozdíl exponentů, podíl mantis, zaokrouhlení, normalizace

## Iterační dělička - Goldschmidt

$$Q = \frac{N}{B} = \frac{m_N 2^{e_N}}{m_B 2^{e_B}} = \frac{m_N}{m_B} 2^{e_N - e_B}$$

Pokud jsou čísla v normalizovaném tvaru, pak platí:

$$m_N = 1.????????...? \quad \text{a} \quad m_B = 1.????????...?$$

tzn.  $1 \leq m_N, m_B < 2$  pokud uvažujeme celou mantisu, nebo  
 $0,5 \leq m_N, m_B < 1$  pokud bereme pouze zlomkovou část.

Uvažujme pouze zlomkovou část (za desetinnou čárkou).

## Goldschmidt Division

- \* Let us compute the **reciprocal** of  $B$  ( $1/B$ )
  - \* Then, we can use the standard floating point multiplication algorithm
- \* Ignoring the **exponent**
  - \* Let us **compute**  $(1/P_B)$ , where  $P_B$  is mantissa
- \* If  $B$  is a **normal** floating point number
  - \*  $1 \leq P_B < 2$
  - \*  $P_B = 1 + X$  where  $(X < 1)$

Source: IIT Delhi, McGrawHill

## Goldschmidt Division - II

$$\begin{aligned}\frac{1}{P_B} &= \frac{1}{1+X} \quad (P_B = 1+X, 0 < X < 1) \\ &= \frac{1}{1+1-X'} \quad (X' = 1-X, X' < 1) \\ &= \frac{1}{2-X'} \\ &= \frac{1}{2} * \frac{1}{1-\frac{X'}{2}} \\ &= \frac{1}{2} * \frac{1}{1-Y} \quad (Y = \frac{X'}{2} = (1-X)/2, Y < \frac{1}{2})\end{aligned}$$

Source: IIT Delhi, McGrawHill



## Goldschmidt Division - III

$$\begin{aligned}\frac{1}{1 - Y} &= \frac{1 + Y}{1 - Y^2} \\ &= \frac{(1 + Y)(1 + Y^2)}{1 - Y^4} \\ &= \dots \\ &= \frac{(1 + Y)(1 + Y^2) \dots (1 + Y^{16})}{1 - Y^{32}} \\ &\approx (1 + Y)(1 + Y^2) \dots (1 + Y^{16})\end{aligned}$$

\* There is no **point** considering  $Y^{32}$   
**because it cannot** be represented in our **format!**

Source: IIT Delhi, McGrawHill

## Generating the $1/(1-Y)$

$$(1 + Y)(1 + Y^2) \dots (1 + Y^{16})$$

- \* We can **compute**  $Y^2$  using a FP multiplier.
  - \* Again **square** it to obtain  $Y^4$ ,  $Y^8$ , and  $Y^{16}$
  - \* Takes 4 multiplications, and 5 additions, to generate all the terms
  - \* Need 4 more multiplications to generate the final result  $(1/1-Y)$
- \* Compute  $1/P_B$  by a single right shift

## Iterační dělička – Goldschmidt – vylepšená verze

- S rostoucím  $x$  ( $0 < x \leq 0,5$ ) se konvergence zhoršuje. Pokud  $x = 0,5$  je nejhorší. Jinými slovy, pro fixní počet iterací se snižuje přesnost výsledku.
- Modifikace Goldschmidtova algoritmu spočívá v odhadu (nepřesném) převrácené hodnoty  $K$  hodnoty  $m_D$  z look-up tabulky – podle několika málo prvních bitů ( $\sim 10$ ).
- Místo původního  $x=1- m_D$  počítáme s  $x=1- Km_B$

$$\frac{m_N}{m_B} \approx m_N K (1+x)(1+x^2)\dots(1+x^{2^i})$$

- Tato dělička se používá v moderních CPU.
- Kontrolní otázka: Můžeme tuto děličku použít i pro INTEGER?



\* Program  
k zamyšlení

# Kvíz: Rozhodněte o platnosti vztahů

```
int x = ...;  
float f = ...;  
double d = ...;
```

Předpokládejme,  
že  $d$  a  $f$  nejsou NAN

- $x == (\text{int})(\text{float}) x$
- $x == (\text{int})(\text{double}) x$
- $f == (\text{float})(\text{double}) f$
- $d == (\text{float}) d$
- $f == -(-f);$
- $2/3 == 2/3.0$
- $d < 0.0 \Rightarrow ((d*2) < 0.0)$
- $d > f \Rightarrow -f > -d$
- $d * d \geq 0.0$
- $(d+f) - d == f$

# Odpovědi na kvíz

```
int x = ...;
float f = ...;
double d = ...;
```

Předpokládejme,  
že `d` a `f` nejsou NAN

- `x == (int) (float) x`
- `x == (int) (double) x`
- `f == (float) (double) f`
- `d == (float) d`
- `f == -(-f);`
- `2/3 == 2/3.0`
- `d < 0.0 ⇒ ((d*2) < 0.0)`
- `d > f ⇒ -f > -d`
- `d * d >= 0.0`
- `(d+f) - d == f`

Ne: 24 významných bitů

Ano: 53 významných bitů

Ano : zvýšení přesnosti

Ne: ztráta přesnosti

Ano : pouhá změna znaménka

Ne: `2/3 == 0`

Ano!

Ano!

Ano!

Ne: **Není asociativní**

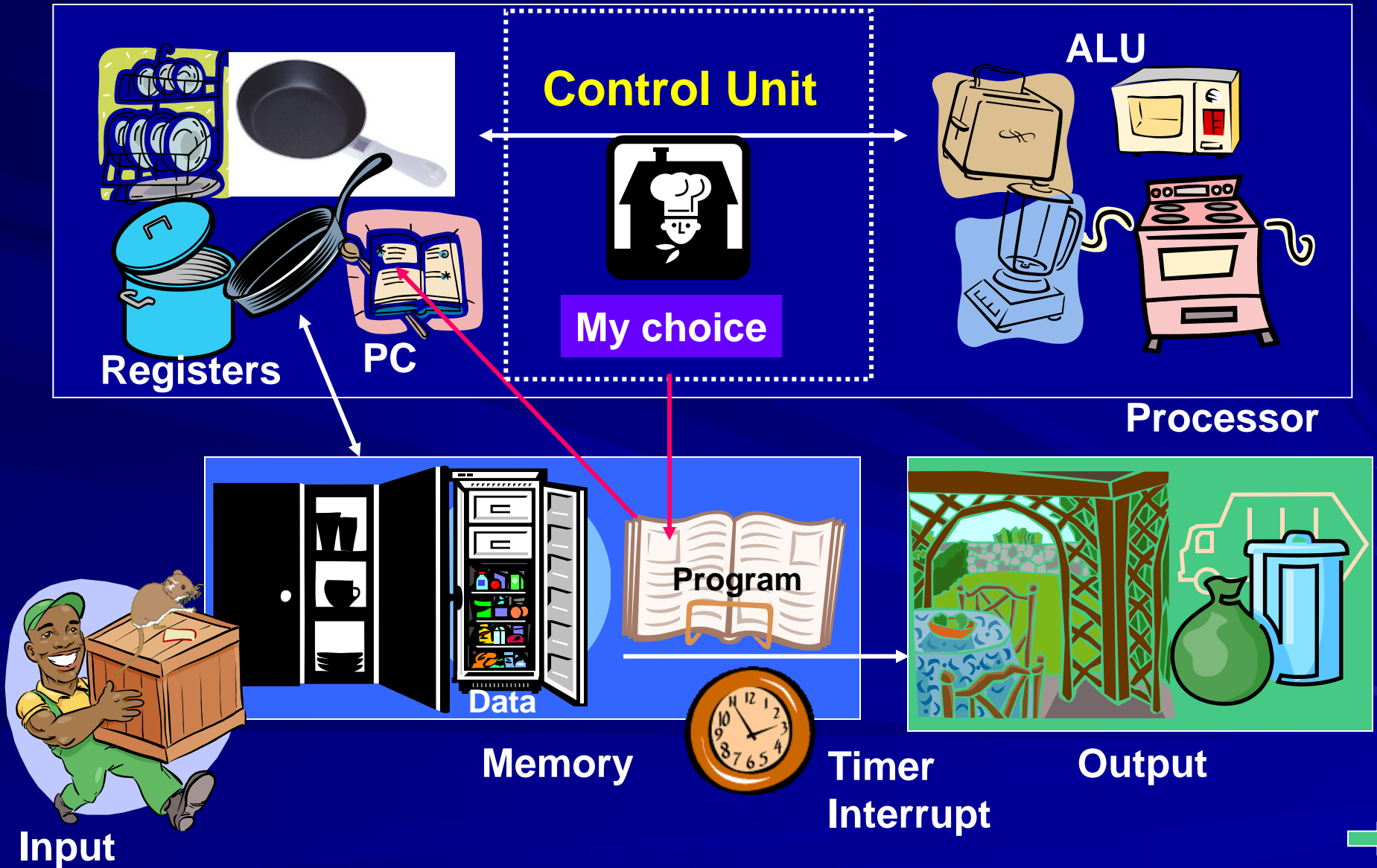
# Microprocessors



**DON'T PANIC**

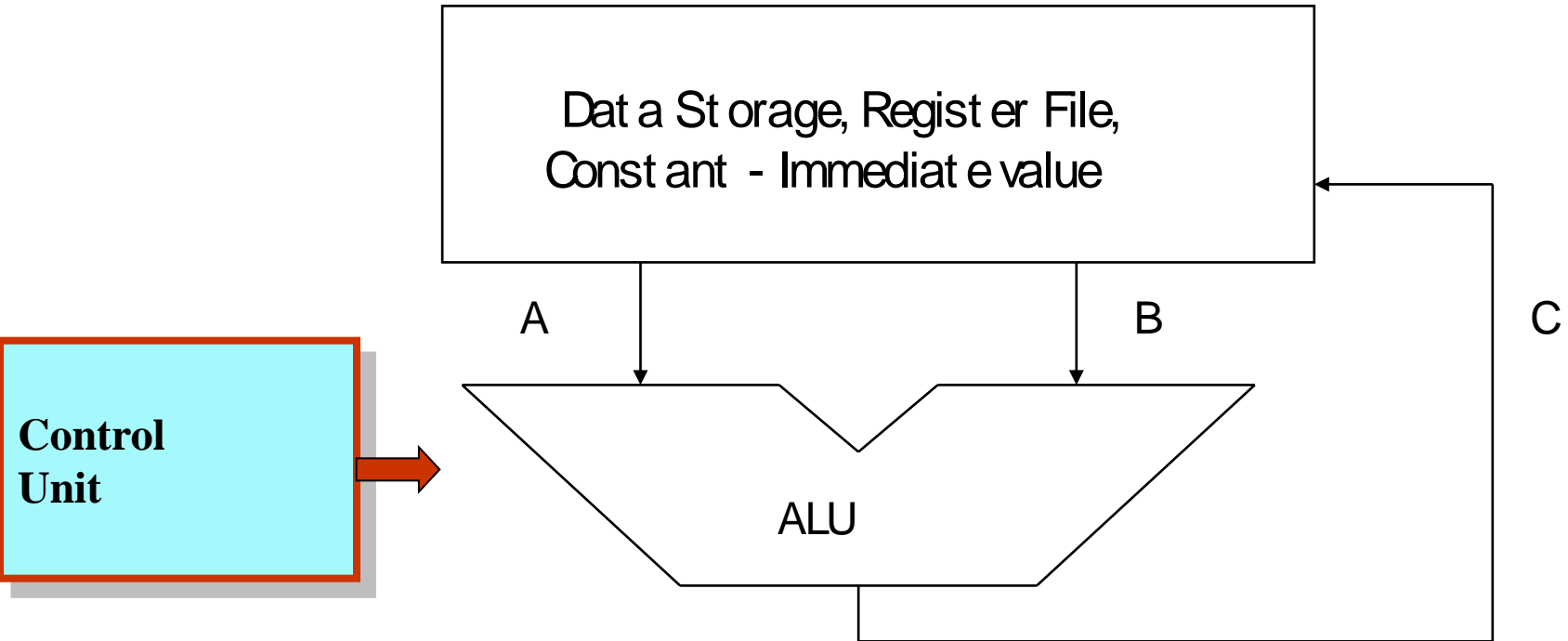


# Processor is something à la Kitchen





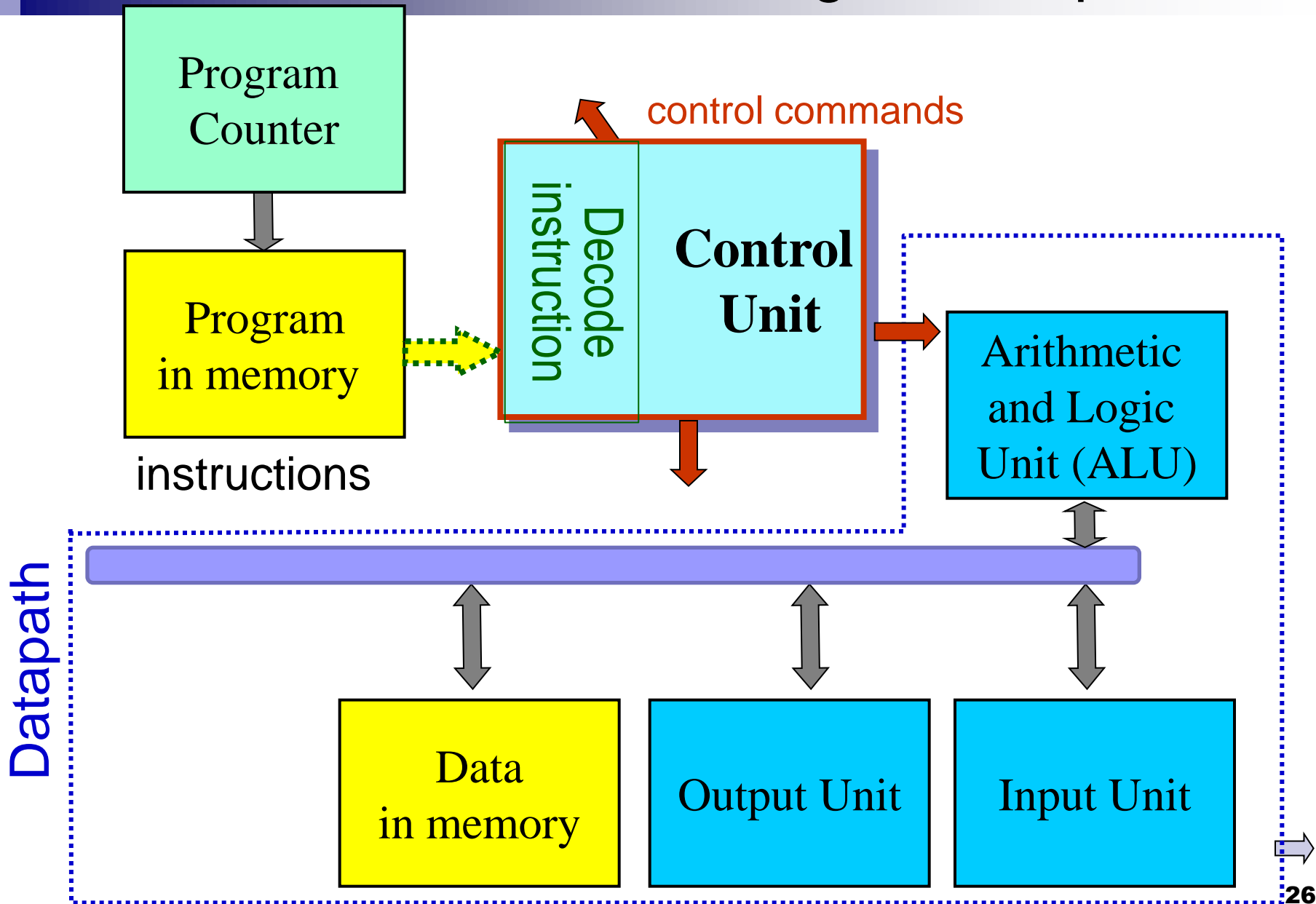
# Simplified Processor



Control unit controls datapath  
Inherently sequential.



# Model of Digital Computer



# RISC CPU Design Strategy

## **RISC** - Reduced Instruction Set Computer

Its philosophy - keep it simple!

- **fixed instruction length(s)** (usually one word)
- **load-store** instruction sets (don't do anything else)
- **limited addressing modes**
- **limited operations**

Examples: MIPS, Sun SPARC, HP PA-RISC, IBM PowerPC, Intel (Compaq), Alpha, NIOS...

*Design goals:*

*speed, size, power consumption, reliability,  
cost ← design, fabrication, test, packaging,  
space on chip ← embedded systems*



# CISC Design Strategy

CISC = Complex Instructions Set Computers

## Examples of CISC Instruction

<b>Machine</b>	<b>Instruction</b>	<b>Effect</b>
Pentium	<b>MOVS</b>	Move string of bytes, words, or double words
PowerPC	<b>cntlzd</b>	Count the number of consecutive 0s
IBM 360-370	<b>CS</b>	Compare and swap register if a condition is satisfied
Digital VAX	<b>POLYD</b>	Evaluation of polynomial using a coefficient table

# Počítač podle von Neumanna tvoří

- Řadič
- ALU
- Paměť
- Vstup
- Výstup

Procesor/mikroprocesor

I když je paměť programu společná s daty, tak program a data se čtou z jejích jiných částí.

V/V podsystem (V/V = I/O)

Řadič - součást (jednotka) počítače/procesoru, která jeho činnost řídí.

Sestává ze dvou částí:

- datové
  - registry,
  - další potřebné obvody,
- vlastní řídicí části, z tzv. jádra řadiče.

- **Assembly operands are registers**
  - registers are special memory elements inside CPU that allow fast access
  - operations can only be performed on them!
- **MIPS registers are 32 bit wide**
  - they are numbered from \$0 to \$31
  - Each register can be referred to by its number or defined name:
    - number references: \$0, \$1, \$2, ... \$30, \$31
    - named references: zero, at, v0, ..., fp, ra

# Kompilace a kódování programu

```
int pow = 1;
int x = 0;

while(pow != 128)
{
    pow = pow*2;
    x = x + 1;
}
```

```
addi s0, $0, 1    // pow = 1
addi s1, $0, 0    // x = 0
addi t0, $0, 128  // t0 = 128

while:
    beq s0, t0, done // if pow==128, go to done
    sll s0, s0, 1    // pow = pow*2
    addi s1, s1, 1   // x = x+1
```

j while	8001FFF4	00 00 00 00		NOP
	8001FFF8	00 00 00 00		NOP
	8001FFFC	00 00 00 00		NOP
done:	80020000	20 10 00 01	start()	ADDI \$16, \$00, 0x1
	80020004	20 11 00 00		ADDI \$17, \$00, 0x0
	80020008	20 08 00 80		ADDI \$08, \$00, 0x80
	8002000C	12 08 00 04	while:	BEQ \$08, \$16, 0x4
	80020010	00 00 00 00		NOP
	80020014	00 10 80 40		SLL \$16, \$16, 1
	80020018	08 00 80 03		J 0x8003
	8002001C	22 31 00 01		ADDI \$17, \$17, 0x1
	80020020	00 00 00 00	done:	NOP
	80020024	00 00 00 00		NOP
	80020028	00 00 00 00		NOP

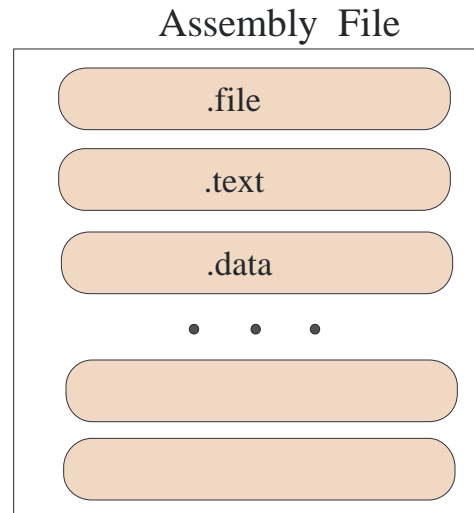
# MIPS: Common Register Usage

Reg	Name	Normal usage
\$0	<b>zero</b>	0x0000_0000 - <b>read only!</b>
\$1	<b>at</b>	Assembler Temporary
\$2	<b>v0</b>	Unsaved function arguments and return value
\$3	<b>v1</b>	
\$4	<b>a0</b>	
\$5	<b>a1</b>	
\$6	<b>a2</b>	
\$7	<b>a3</b>	
\$8	<b>t0</b>	Unsaved temporaries
\$9	<b>t1</b>	
\$10	<b>t2</b>	
\$11	<b>t3</b>	
\$12	<b>t4</b>	
\$14	<b>t5</b>	
\$14	<b>t6</b>	
\$15	<b>t7</b>	

Reg	Name	Normal usage
\$16	<b>s0</b>	Saved Temporaries
\$17	<b>s1</b>	
\$18	<b>s2</b>	
\$19	<b>s3</b>	
\$20	<b>s4</b>	
\$21	<b>s5</b>	
\$22	<b>s6</b>	
\$23	<b>s7</b>	
\$24	<b>t8</b>	Reserved
\$25	<b>t9</b>	
\$26	<b>k0</b>	Interrupt
\$27	<b>k1</b>	
\$28	<b>gp</b>	Global Pointer
\$29	<b>sp</b>	Stack Pointer
\$30	<b>fp</b>	Frame Pointer
\$31	<b>ra</b>	return Address

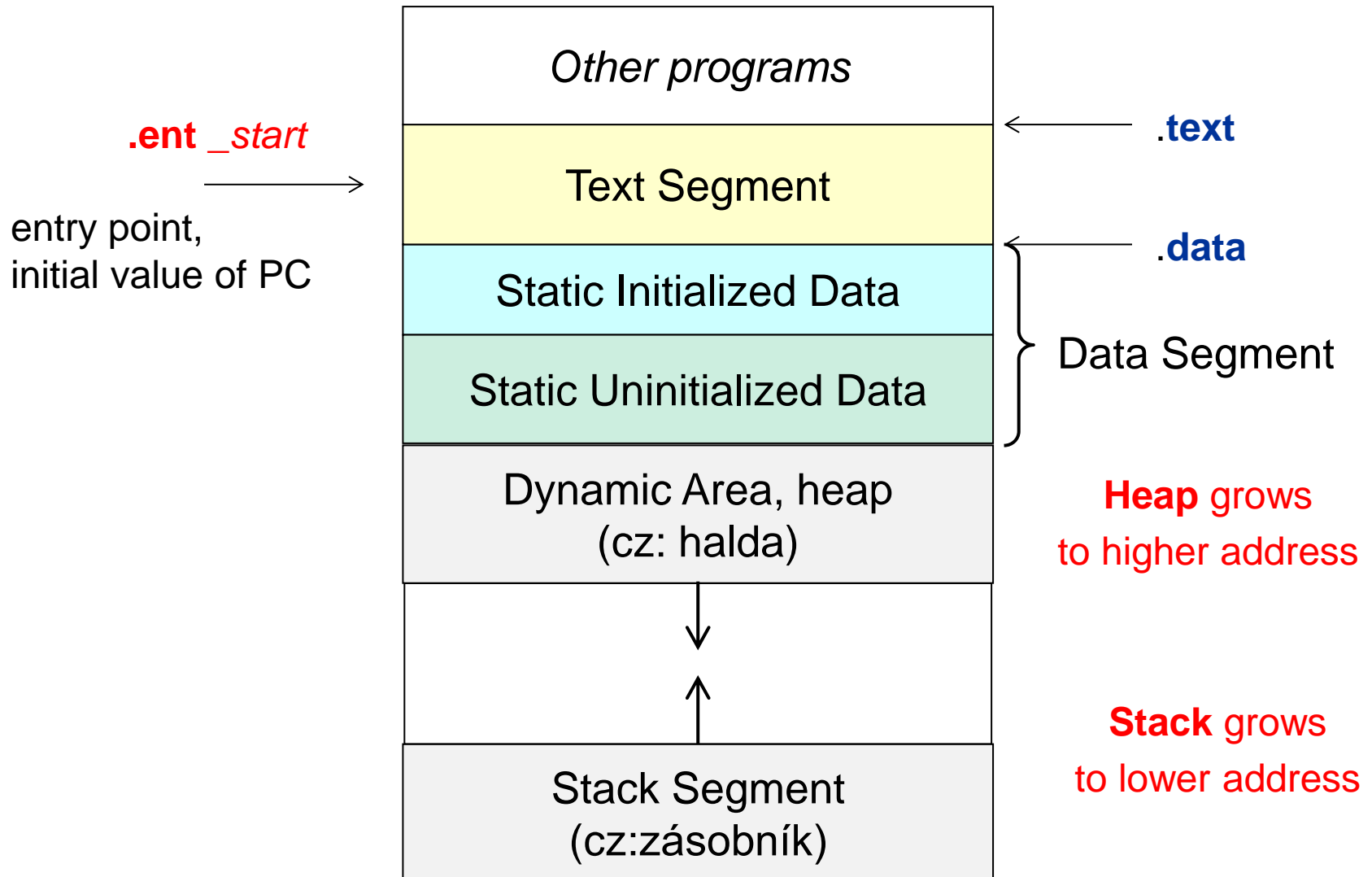


# Assembly File



- Divided into different **sections**
- Each section contains some data, or assembly instructions

# Layout of a Program in Memory



# Assembly code - preview

```
/* template for own QtMips program development */  
.globl _start // .globl makes the symbol visible to linker  
.set noat // disables warning when $at register is used by user.  
.set noreorder // prevents the assembler from reordering machine-language instructions  
// See later lectures  
  
.ent _start  
.text  
_start:  
    lw $2, 0x2000($0) // load the word from absolute address  
    sw $2, 0x2004($0) // store the word to absolute address  
  
loop:  
    break // stop execution wait for debugger/user  
    beq $0, $0, loop // endless loop  
    // it ensures that continuation does interpret random data  
    nop  
  
.data  
src_val:  
    .word 0x12345678  
dst_val:  
.end _start
```

# Assembly code

## ❖ Three types of statements in assembly language

- ✧ Typically, one statement should appear on a line

### 1. Executable Instructions

- ✧ Generate machine code for the processor to execute at runtime
- ✧ Instructions tell the processor what to do

### 2. Pseudo-Instructions and Macros

- ✧ Translated by the assembler into real instructions
- ✧ Simplify the programmer task

### 3. Assembler Directives

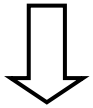
- ✧ Provide information to the assembler while translating a program
- ✧ Used to define segments, allocate memory variables, etc.
- ✧ Non-executable: directives are not part of the instruction set

## .data directive - Definition Directives

Sets aside storage in memory for a variable and optionally assigns a **name** (label) to the data

Syntax:

[**name**:] **directive** **initializer** [, **initializer**] . . .



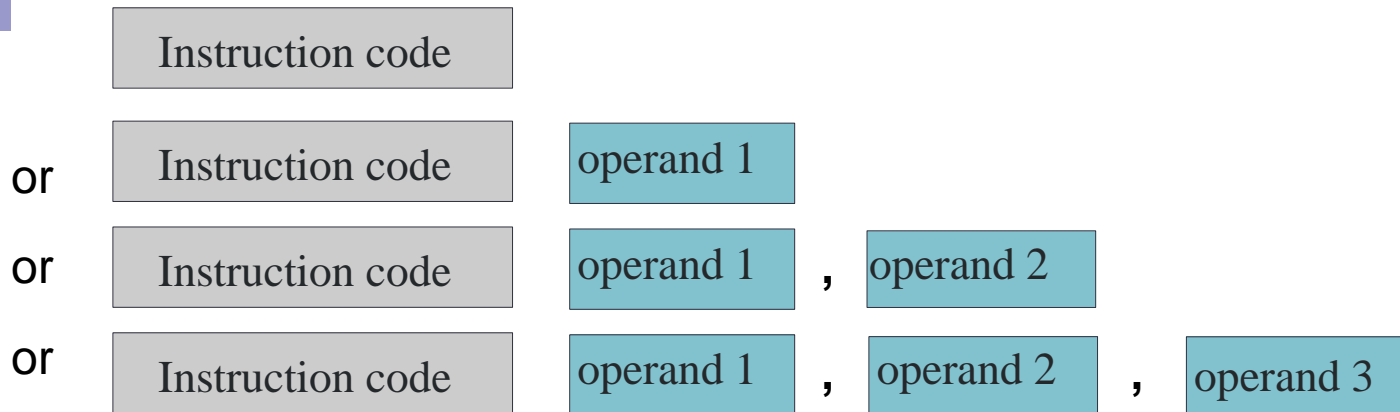
**var1**: **.word** **10**

**myarray**: **.word** **5, 3, 4, 1, 15**

*All initializers become binary data in the initialized memory, we will discuss this topic more in the next lecture. The location of text and data can be specified as compiler parameters, e.g.*

```
mips-elf-gcc -Wl,-Ttext,0x1000 -Wl,-Tdata,0x2000 -nostdlib -nodefaultlibs -  
nostartfiles -o simple-lw-sw simple-lw-sw.S
```

# Structure of instructions



■ **instruction** textual identifier of a machine instruction

■ **operands**

- register
- memory location
- constant (also known as an immediate)

# Instruction Formats

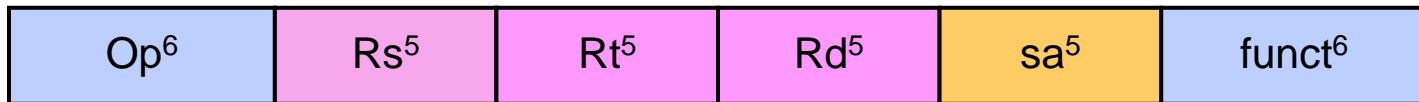
All instructions are 32-bit wide.

## Register (R-Type)

Register-to-register instructions, Rx are numbers of registers

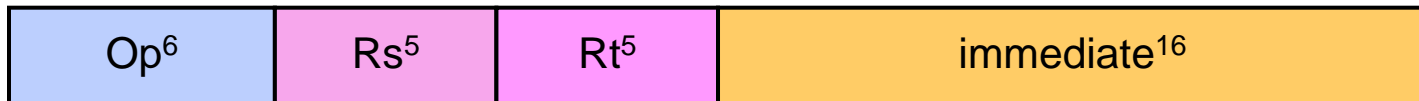
Op: operation code specifies the format of the instruction,  
funct- sub-function, control codes

sa - used with the shift and rotate instructions,



## Immediate (I-Type)

16-bit immediate constant is a part of the instruction



## Jump (J-Type)

Used by jump instructions only



Upper indexes specify a bit width of fields .

# ALU Instructions

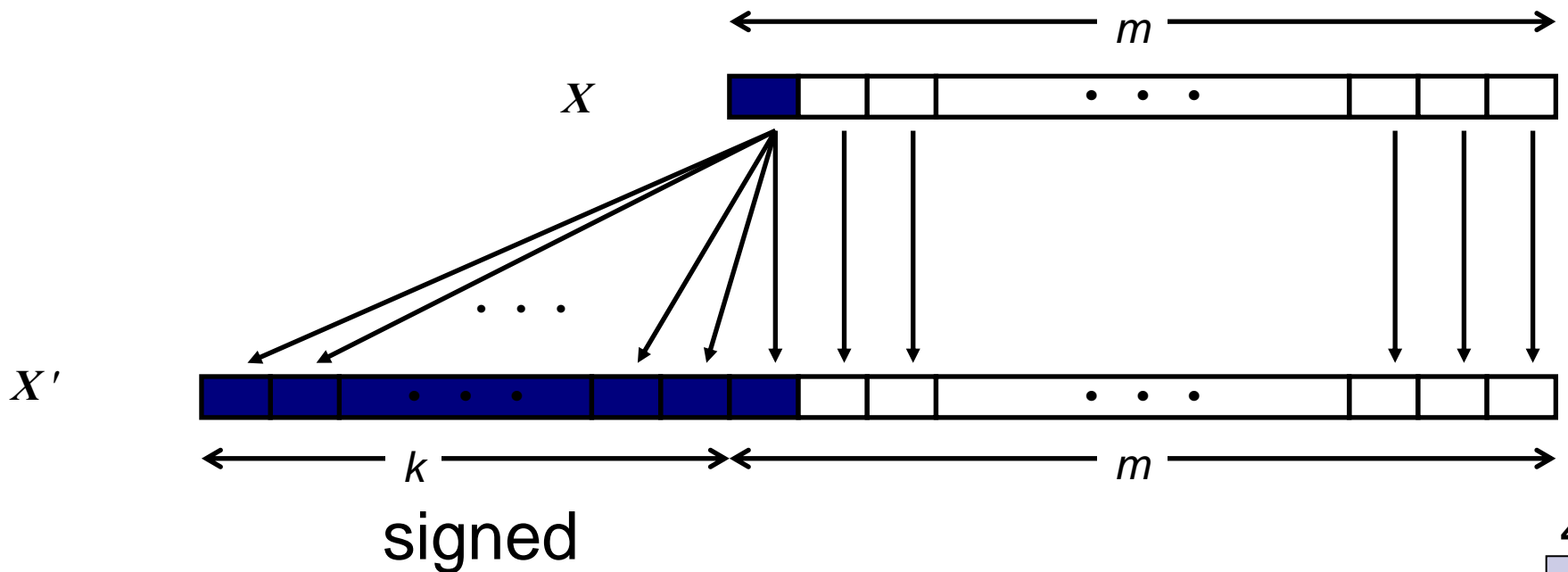
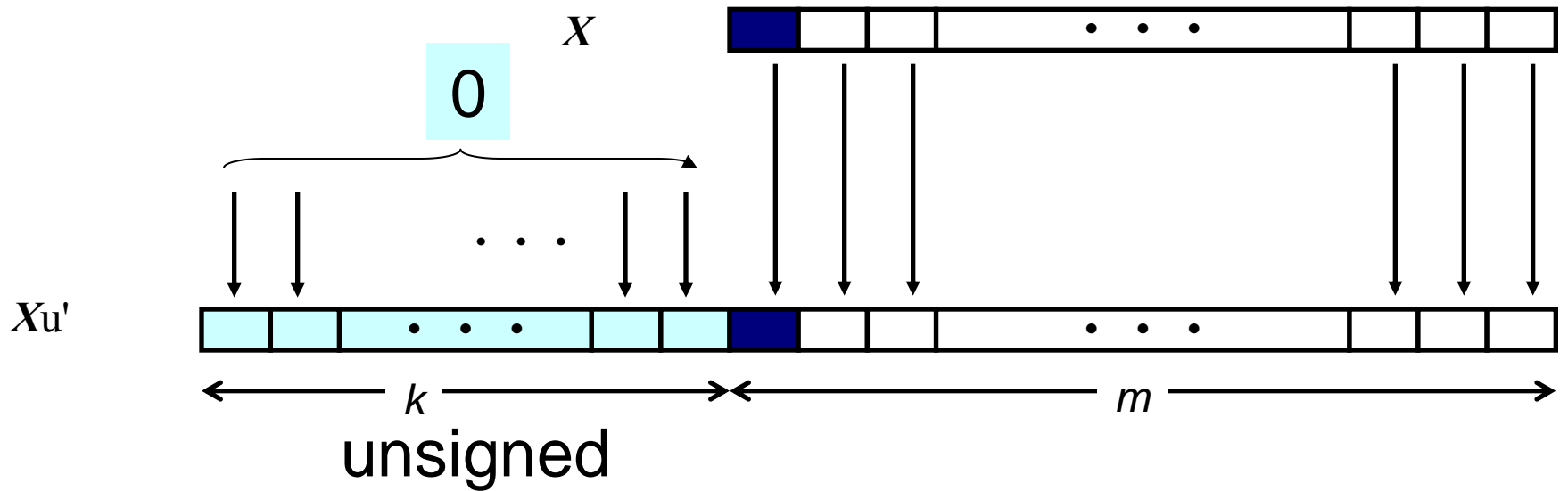
operation	R-format	I-format
add	add    addu	addi    addiu
subtract	sub	-
multiply	mult / multu	-
divide	div / divu	-
AND	and	andi
OR	or	ori
XOR	xor	xori
NOR	nor	-

**addi, addiu**     $rB \leftarrow rA + se(number)$ ,  
 addu, addiu - no overflow trap

Logic instructions AND, OR, XOR, NOR do not use se = sign-extension



# Unsigned/Signed Extension



## The Constant Zero

- MIPS register \$0 (**zero**) is the constant 0
  - Cannot be overwritten
- Useful for common operations
  - E.g., move between registers

add \$8, \$9, \$zero

\$8 ← \$9

## Jak dostanu hodnotu do registru ?

**ori** \$1, \$0, 1000

\$1 ← 1000

**addi** \$2, \$0, 1000

\$2 ← 1000

**lui** \$3, 0x1234

\$3 ← 0x12345678

**ori** \$3, 0x5678

**la** \$3, 0x12345678

**la** - pseudo-instrukce

Instr.	Syntax	Operace
	<b>Load upper immediate:</b> Uloží předanou přímou hodnotu C do horní části registru. Registr je 32-bitový, C je 16-bitová.	
<b>lui</b>	lui \$t,C	\$t = C << 16
	<b>Load Address:</b> 32-bitové návěští uloží do registru \$at. Jedná se o pseudoinstrukci - tzn. při překladač se rozloží na dílčí instrukce.	
<b>la</b>	la \$at, LabelAddr	lui \$at, LabelAddr[31:16]; ori \$at,\$at, LabelAddr[15:0]

# Některé shift operace

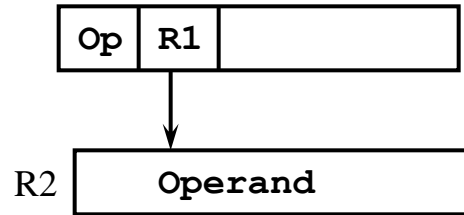
Instr.	Syntax	Operace	Význam
<b>sll</b>	sll \$d,\$s,C	$\$d = \$s \ll C$	<i>Shift Logical Left: Posune hodnotu v registru o C bitu doleva (ekvivalentní k operaci nasobení konstantou <math>2^C</math>)</i>
<b>srl</b>	srl \$d,\$s,C	$\$d = \$s \gg C$ <i>unsigned</i>	<i>Shift Logical Right: Posune hodnotu v registru o C bitu doprava (ekvivalentní dělení konstantou <math>2^C</math>)</i>
<b>sra</b>	sra \$d,\$s,C	$\$d = \$s \gg C$ <i>signed</i>	<i>Shift Logical Right: Posune hodnotu v registru o C bitu aritmeticky doprava (ekvivalentní dělení konstantou <math>2^C</math>)</i>
<b>nop</b>	nop	sll \$0,\$0,0	<i>pseudoinstrukce - no operation</i>

## NOP binární kód

000000 00000 00000 00000 00000 000000 -- fields of the instruction  
*opcode*    \$0        \$0        0        *funct*        -- meaning of the fields  
sll            source dest shft        sll

# MIPS Addressing Modes

- (a) Register direct addressing  
Register contains the operand



`or $1, $2, $3`

- (b) Immediate addressing  
Instruction contains the operand



`addi $1, $2, -20`



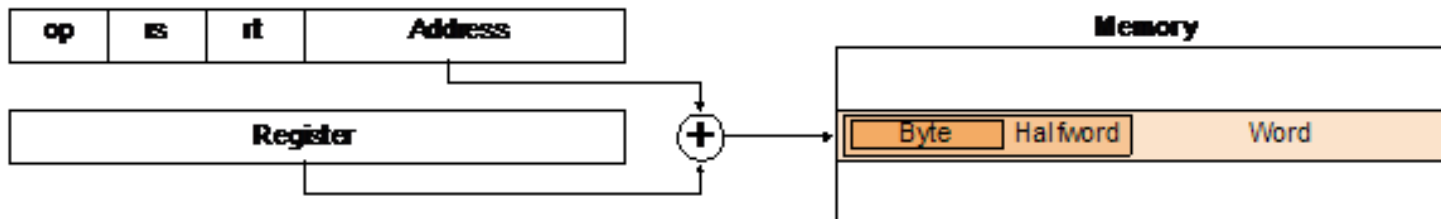
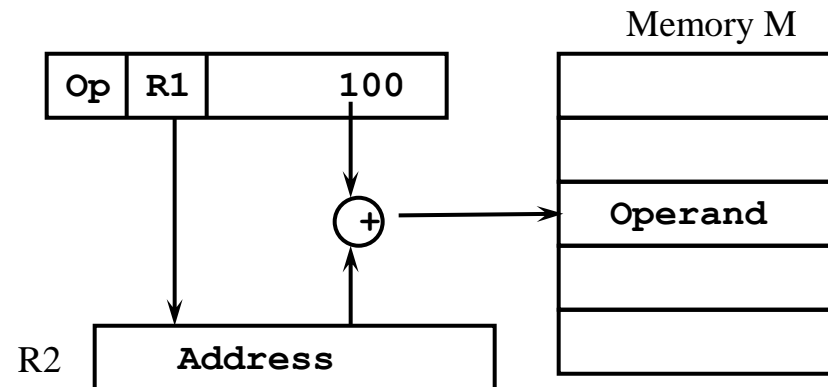
# Memory addressing

- ▶ (c) Displacement (or offset) addressing, it is also called base addressing
  - ▶ Address of operand = register + constant

Memory address in load and store instructions is specified by a base register and offset

`sw R1, byte_offset(R2)`

`sw $1, 100($2) : $1 → Memory[$2+100]`



## Some of MIPS Memory Instruction

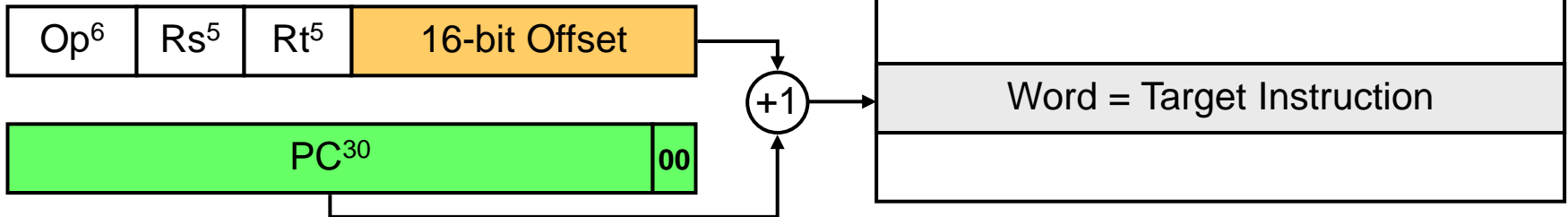
Instr	Syntax	Operace	Význam
lw	lw \$t,C(\$s)	$\$t = \text{Memory}[\$s + C]$	Load word: Načte slovo z paměti a uloží jej do registru \$t
sw	sw \$t,C(\$s)	$\text{Memory}[\$s + C] = \$t$	Store word: Uloží obsah registru \$t do paměti

We will discuss this topic more in the next lecture.



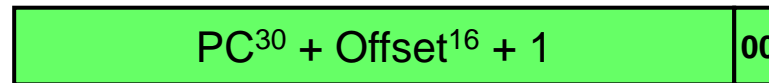
# MIPS Jumps

## PC-Relative Addressing

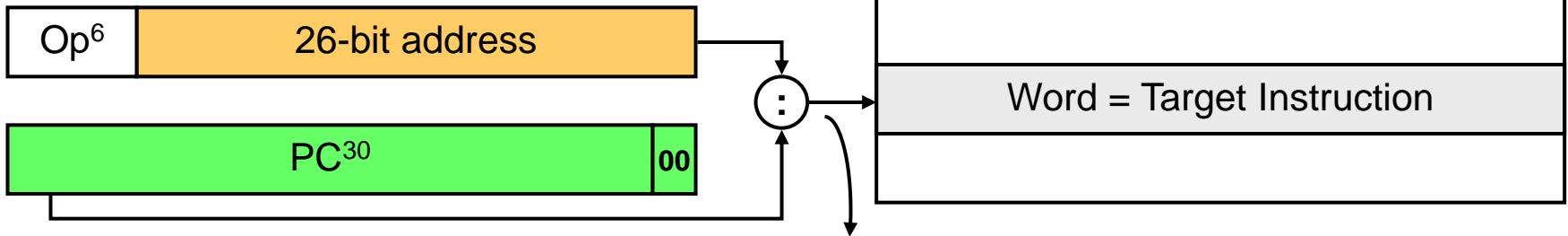


Used by branch (beq, bne, ...)

Branch Target Address  
 $PC = PC + 4 \times (1 + \text{Offset})$   
 $= PC + 4 + 4 \times \text{offset}$



## Pseudo-direct Addressing



Used by jump instruction

Jump Target Address



Source: Dr. M. Mudawar, COE 301, KFUPM



# MIPS Jump Instruction

Instrukce	Syntax	Operace
Branch on not equal: <i>Skáče, pokud si registry \$s a \$t nejsou rovny</i>		
<b>bne</b>	bne \$s, \$t, offset	if \$s != \$t goto PC+4+4*offset; else goto PC+4
Branch on equal: <i>Skáče pokud si registry \$s a \$t jsou rovny</i>		
<b>beq</b>	beq \$s, \$t, offset	if \$s == \$t goto PC+4+4*offset; else goto PC+4
Jump: <i>Skáče bezpodmínečně na návěští C</i>		
<b>jump</b>	j C	



# MIPS Jump Instruction

Instrukce	Syntax	Operace
Set on less than: <i>Nastaví registr <math>\\$d=1</math>, pokud platí podmínka <math>\\$s &lt; \\$t</math> nebo <math>\\$s &lt; imm</math> jako signed</i>		
<b>slt, slti</b>	slt $\$d, \$s, \$t$	$\$d = (\$s < \$t)$
	slti $\$d, \$s, imm$	$\$d = (\$s < imm)$
Set on less than: <i>Nastaví registr <math>\\$d=1</math>, pokud platí podmínka <math>\\$s &lt; \\$t</math> nebo <math>\\$s &lt; imm</math> jako unsigned</i>		
<b>sltu, sltiu</b>	sltu $\$d, \$s, \$t$	$\$d = (\$s < \$t)$
	sltiu $\$d, \$s, imm$	$\$d = (\$s < imm)$



# Assembly code - again

```
/* template for own QtMips program development */  
.globl _start // .globl makes the symbol visible to linker  
.set noat // disables warning when $at register is used by user.  
.set noreorder // prevents the assembler from reordering machine-language instructions  
// See later lectures  
  
.ent _start  
.text  
_start:  
    lw $2, 0x2000($0) // load the word from absolute address  
    sw $2, 0x2004($0) // store the word to absolute address  
  
loop:  
    break // stop execution wait for debugger/user  
    beq $0, $0, loop // endless loop  
    // it ensures that continuation does interpret random data  
    nop  
  
.data  
src_val:  
    .word 0x12345678  
dst_val:  
.end _start
```