

Systemnahe Programmierung in C (SPiC)

15 μ C-Systemarchitektur – Vorbemerkungen

Jürgen Kleinöder, Daniel Lohmann, Volkmar Sieh

Lehrstuhl für Informatik 4
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen-Nürnberg

Sommersemester 2022

<http://sys.cs.fau.de/lehre/SS22/spic>



Was tut ein Compiler?

Aufgabe des Compilers: Zerlegung des Programms in kleine, vom μ -Controller ausführbare Befehle

Beispiel 1: Zerlegung eines Ausdrucks

```
int a, b, c, d;  
a = b + c * abs(d - 1);
```

```
int r0, r1, r2, r3;  
int a, b, c, d;  
  
r0 = b;  
r1 = c;  
r3 = d;  
r3 -= 1;  
r2 = abs(r3);  
r1 *= r2;  
r0 += r1;  
a = r0;
```

a, b, ... : „Speichervariablen“

r0, r1, ... : „Registervariablen“



Was tut ein Compiler?

Aufgabe des Compilers: Zerlegung des Programms in kleine, vom μ -Controller ausführbare Befehle

Beispiel 2: Zerlegung einer Kontrollstruktur (1. Schritt)

```
if (n != 0) {  
    for (i = 0; i != 10; i++) {  
        output();  
    }  
}
```

```
if (n != 0) {  
    i = 0;  
    while (i != 10) {  
        output();  
        i++;  
    }  
}
```



Was tut ein Compiler?

Aufgabe des Compilers: Zerlegung des Programms in kleine, vom μ -Controller ausführbare Befehle

Beispiel 2: Zerlegung einer Kontrollstruktur (2. Schritt)

```
if (n != 0) {  
    i = 0;  
    while (i != 10) {  
        output();  
        i++;  
    }  
}
```

```
if (n != 0) {  
    i = 0;  
    goto test;  
loop:  
    output();  
    i++;  
test:  
    if (i != 10) goto loop;  
}
```



Was tut ein Compiler?

Aufgabe des Compilers: Zerlegung des Programms in kleine, vom μ -Controller ausführbare Befehle

Beispiel 2: Zerlegung einer Kontrollstruktur (3. Schritt)

```
if (n != 0) {  
    i = 0;  
    goto test;  
loop:  
    output();  
    i++;  
test:  
    if (i != 10) goto loop;  
}
```

```
if (n == 0) goto endif;  
i = 0;  
goto test;  
loop:  
    output();  
    i++;  
test:  
    if (i != 10) goto loop;  
endif:
```



Was tut ein Compiler?

Aufgabe des Compilers: Zerlegung des Programms in kleine, vom μ -Controller ausführbare Befehle

Beispiel 2: Zerlegung einer Kontrollstruktur (3. Schritt)

```
    if (n == 0) goto endif;
    i = 0;
    goto test;
loop:
    output();
    i++;
test:
    if (i != 10) goto loop;
endif:
```

```
    r0 = n;
    if (r0 == 0) goto endif;
    r0 = 0;
    i = r0;
    goto test;
loop:
    output();
    r0 = i;
    r0++;
    i = r0;
test:
    r0 = i;
    if (r0 != 10) goto loop;
endif:
```



Was tut ein Compiler?

Aufgabe des Compilers: Zerlegung des Programms in kleine, vom μ -Controller ausführbare Befehle:

- `rN = const;`
- `rN = var;`
- `rN op= const;`
- `rN op= rN;`
- `rN = func(...);`
- `var = rN;`
- `goto label;`
- `if (rN op const) goto label;`
- `if (rN op rM) goto label;`
- `return rN;`
- ...



Was tut ein Compiler?

Typische, vom μ -Controller ausführbare Befehle (Beispiele):

| C-Code | Mnemonic | |
|--|---|----------------------------|
| <code>rN++;</code> | <code>inc rN</code> | increment |
| <code>rN--;</code> | <code>dec rN</code> | decrement |
| <code>rN = const;</code> | <code>ldi rN, const</code> | load immediate |
| <code>rN = var;</code> | <code>ld rN, var</code> | load |
| <code>rN += const;</code> | <code>addi rN, const</code> | add immediate |
| <code>rN -= const;</code> | <code>subi rN, const</code> | subtract immediate |
| <code>rN += rM;</code> | <code>add rN, rM</code> | add |
| <code>rN -= rM;</code> | <code>sub rN, rM</code> | sub |
| <code>rN = func();</code> | <code>call func</code> | call function |
| <code>var = rN;</code> | <code>st var, rN</code> | store |
| <code>goto label;</code> | <code>jmp label</code> | jump |
| <code>if (rN == rM) goto label;</code> | <code>cmp rN, rM</code> <code>beq label</code> | compare branch if equal |
| ... | ... | |

Vorhandene Befehle siehe Handbuch zum Prozessor/ μ -Controller.



Was tut ein Compiler?

Beispielprogramm:

| vereinfachter C-Code | Assembler-Code |
|---------------------------------------|--|
| <code>r0 = n;</code> | <code>ld r0, n</code> |
| <code>if (r0 == 0) goto endif;</code> | <code>cmpi r0, 0</code> <code>beq endif</code> |
| <code>r0 = 0;</code> | <code>ldi r0, 0</code> |
| <code>i = r0;</code> | <code>st i, r0</code> |
| <code>goto test;</code> | <code>jmp test</code> |
| <code>loop: output();</code> | <code>loop: call output</code> |
| <code>r0 = i;</code> | <code>ld r0, i</code> |
| <code>r0++;</code> | <code>inc r0</code> |
| <code>i = r0;</code> | <code>st i, r0</code> |
| <code>test: r0 = i;</code> | <code>test: ld r0, i</code> |
| <code>if (r0 != 10) goto loop;</code> | <code>cmpi r0, 10</code> <code>bneq loop</code> |
| <code>endif:</code> | <code>endif:</code> |



Was tut ein Compiler?

Beispielprogramm:

| | vereinfachter C-Code | Assembler-Code |
|--------|--------------------------|----------------|
| | uint8_t n; | 10 |
| | uint8_t i; | 11 |
| | ... | ... |
| | r0 = n; | 20 ld r0, 10 |
| | if (r0 == 0) goto endif; | 21 cmpi r0, 0 |
| | | 22 beq 33 |
| | r0 = 0; | 23 ldi r0, 0 |
| | i = r0; | 24 st 11, r0 |
| | goto test; | 25 jmp 30 |
| loop: | output(); | 26 call 70 |
| | r0 = i; | 27 ld r0, 11 |
| | r0++; | 28 inc r0 |
| | i = r0; | 29 st 11, r0 |
| test: | r0 = i; | 30 ld r0, 11 |
| | if (r0 != 10) goto loop; | 31 cmpi r0, 10 |
| | | 32 bneq 26 |
| endif: | | 33 |
| | ... | ... |
| | output(...) | 70 ... |



Was tut ein Assembler?

Beispielprogramm:

| | Assembler-Code | Binär-Code |
|-----|----------------|------------|
| ... | ... | ... |
| 20 | ld r0, 10 | 0a4f |
| 21 | cmpi r0, 0 | a77f |
| 22 | beq 33 | 77bc |
| 23 | ldi r0, 0 | 87ee |
| 24 | st 11, r0 | 7439 |
| 25 | jmp 30 | 30af |
| 26 | call 70 | dd33 |
| 27 | ld r0, 11 | 75ca |
| 28 | inc r0 | 9e88 |
| 29 | st 11, r0 | 11f2 |
| 30 | ld r0, 11 | ad8f |
| 31 | cmpi r0, 10 | 54e1 |
| 32 | bneq 26 | 98e4 |
| ... | ... | ... |

Codierung der Befehle siehe Handbuch zum Prozessor/ μ -Controller.



Program Counter / Instruction Pointer

Program Counter (PC) oder Instruction Pointer (IP):

Register, das die Nummer der Speicherzelle enthält, die den nächsten auszuführenden Befehl enthält

PC = 24

```
    ...  
    21  cmpi r0, 0  
    22  beq 33  
    23  ldi r0, 0  
PC --> 24  st 11, r0  
    25  jmp 30  
    26  call 70  
    27  ld r0, 11  
    ...  ...
```



Diese Folien

- sind *wichtig für das Verständnis* der nächsten Vorlesungen
 - C-Code wird vom C-Compiler in kleinere Einheiten zerlegt
 - kleinere Einheiten können in Befehle für den μ -Controller übersetzt werden
 - Befehle werden vom Assembler in binären Code übersetzt
 - Befehle werden vom μ -Controller gemäß dem Program Counter Schritt-für-Schritt abgearbeitet
- sind *nicht Prüfungs-relevant*

