



一个典型程序的转换处理过程

经典的“hello.c”C-源程序

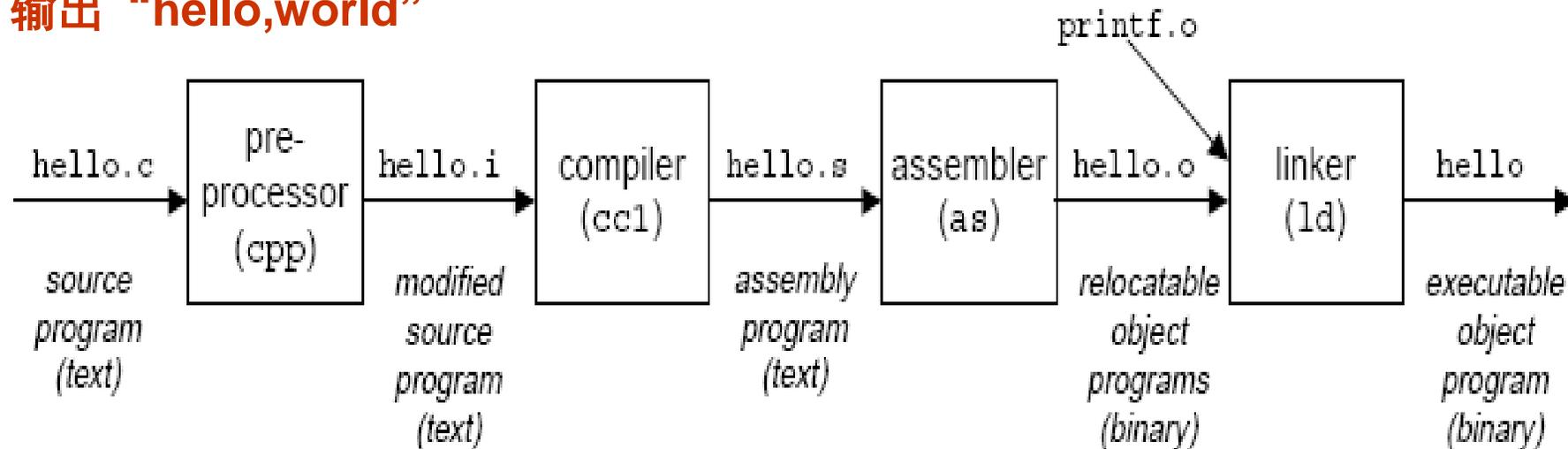
```
1 #include <stdio.h>
2
3 int main()
4 {
5 printf("hello, world\n");
6 }
```

程序的功能是：

输出“hello,world”

hello.c的ASCII文本表示

```
# i n c l u d e < s p > < s t d i o .
35 105 110 99 108 117 100 101 32 60 115 116 100 105 111 46
h > \n \n i n t < s p > m a i n ( ) \n {
104 62 10 10 105 110 116 32 109 97 105 110 40 41 10 123
\n < s p > < s p > < s p > < s p > p r i n t f ( " h e l
10 32 32 32 32 112 114 105 110 116 102 40 34 104 101 108
l o , < s p > w o r l d \n " ) ; \n }
108 111 44 32 119 111 114 108 100 92 110 34 41 59 10 125
```





计算机组成

第三章 指令

计算机的机器语言



一个例子：从高级语言到机器语言

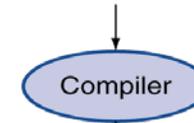
- 高级语言
 - 更接近问题领域的抽象级描述
 - 更高效且可移植性好
- 汇编语言
 - 机器指令的文本/助记符表示
- 机器语言
 - 一串二进制代码
 - 是计算机可以直接理解和执行的

High-level language program (in C)

```

swap(int v[], int k)
{int temp;
  temp = v[k];
  v[k] = v[k+1];
  v[k+1] = temp;
}

```

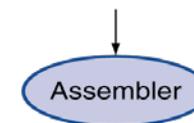


Assembly language program (for MIPS)

```

swap:
  muli $2, $5, 4
  add $2, $4, $2
  lw $15, 0($2)
  lw $16, 4($2)
  sw $16, 0($2)
  sw $15, 4($2)
  jr $31

```



Binary machine language program (for MIPS)

```

000000001010000100000000000011000
000000000000110000001100000100001
100011000110001000000000000000000
100011001111001000000000000000100
101011001111001000000000000000000
101011000110001000000000000000100
00000011111000000000000000001000

```



指令&指令集

- 指令 Instruction
 - CPU理解的“单词”
- 指令集 Instruction Set
 - CPU理解的全部“单词”集合
- 指令集体系结构ISA
 - 是软硬件的接口



CISC/RISC



- *Complex Instruction Set Computer (CISC)*
 - 指令集设计早期阶段
 - 应用有什么操作模式, 就增加对应的指令
 - 指令功能差异更大 不易于采用流水线
 - 微程序设计(80年代中后期, 已日渐式微)
 - 典型代表 X86
- *Reduced Instruction Set Computer (RISC)*
 - 基于2-8定律 加速大概率事件
 - 硬布线的方式 更易设计 电路频率更高
 - 典型代表MIPS RISC V



MIPS

■ What

- **Microprocessor without Interlocked Pipeline Stage:** 无内锁流水线微处理器 1981年起源于Stanford大学 典型的学院派
- 主要用于嵌入式市场如消费电子、打印机、机顶盒等

■ Why

- 真实：工业界实际使用的CPU
- 简明：指令规整 层次清晰 结构简单 便于理解
- 生态：软件开发环境丰富，易于学习和实践
 - 多种模拟器、C编译等
 - MIPS 32/64/16

龙芯中科



- 在MIPS指令集基础上设计了自主可控的指令集
- 产品包括龙芯1号/2号/3号三大系列
 - **安全领域**如北斗导航
 - **通用领域**如PC/Server/云计算等
 - **嵌入式领域**
 - **工控产品等**



MIPS32指令类型

- 运算类Computation
 - 算术运算类Arithmetic: 加减乘除等
 - 逻辑运算类logic: and/or/not
 - 移位运算类 shift logic&arithmetic
- 存储类Load/Store
 - 从内存到寄存器的数据传送
- 分支跳转类 Branch & Jump
 - 分支类
 - 跳转类
- ...



MIPS运算类之指令格式

- 指令的**一般**格式
 - 操作码 操作数
- MIPS运算类采用了**3**操作数指令格式

opcode dst, src1, src2

 - **opcode**: 表明指令功能, 如加减乘除
 - **dst**: 目的操作数 (“destination”), 来自于寄存器
 - **src1**: 源操作数1 (“source 1”), 来自于寄存器
 - **src2**: 源操作数2 (“source 2”), 可来自于寄存器 (RR型) 或立即数 (RI型)



寄存器

- 32个32位寄存器
- 寄存器表示
 - $\$x$ (x为0~31), 即 $\$0\sim\31
- 寄存器名字
 - 程序员变量寄存器
 - $\$s0-\$s7 \longleftrightarrow \$16-\23
 - 临时变量寄存器
 - $\$t0-\$t7 \longleftrightarrow \$8-\15
 - $\$t8-\$t9 \longleftrightarrow \$24-\25

编号	名称	用途
0	$\$zero$	常量0
1	$\$at$	汇编器保留
2-3	$\$v0-\$v1$	返回值
4-7	$\$a0-\$a4$	参数
8-15	$\$t0-\$t7$	临时变量
16-23	$\$s0-\$s7$	程序变量
24-25	$\$t8-\$t9$	临时变量
26-27	$\$k0-\$k1$	操作系统临时变量
28	$\$gp$	全局指针
29	$\$sp$	栈指针
30	$\$fp$	帧框架指针
31	$\$ra$	返回地址

本课程要学习的寄存器

注意

使用寄存器名字会让代码可读性更好



0号寄存器

- 由于0在程序中的频度极高，为此MIPS设置了0号寄存器
 - 表示方法：\$0或\$zero
 - 值恒为0：读出的值恒为0；写入的值被丢弃
 - 指令的dst为\$0：指令使用本身无错，但执行时没有实际意义
- 示例

```
1  add $s3, $0, $0      # $S3=0
2  add $s1, $s2, $0     # $S1=$S2 实现寄存器值的复制
```



算数运算之加减法

指令zh	功能	格式	描述	示例
add	有符号加法 (检测溢出)	add rd, rs, rt	$R[rd] = R[rs] + R[rt]$	add \$s1, \$s2, \$s3
addu	无符号加法 (不检测溢出)	add rd, rs, rt	$R[rd] = R[rs] + R[rt]$	addu \$s1, \$s2, \$s3
addi	立即数加 (检测溢出)	addi rt, rs, imm16	$R[rt] = R[rs] + \text{sign_ext}(\text{imm16})$	addi \$s1, \$s2, -3
addiu	立即数加 (不检测溢出)	addiu rt, rs, imm16	$R[rt] = R[rs] + \text{sign_ext}(\text{imm16})$	addiu \$s1, \$s2, 3
sub	减法 (检测溢出)	sub rd, rs, rt	$R[rd] = R[rs] - R[rt]$	sub \$s1, \$s2, \$s3
subu	减法 (不检测溢出)	sub rd, rs, rt	$R[rd] = R[rs] - R[rt]$	subu \$s1, \$s2, \$s3

- 加法有4条指令：add, addu, addi, addiu
- 减法有2条指令：sub, subu

为什么没有subi和subiu?



算术运算类示例

- C 代码

$f = (g + h) - (i - 40);$

- 假定变量f, g,h ,i分别分配了寄存器 \$s0, \$s1, \$s2, \$s3

- 对应编译后的MIPS 代码

```
add $t0, $s1, $s2      # $t0 = g + h
addi $t1, $s3, -40     # $t1 = i - 40
sub $s0, $t0, $t1      # f = $t0 - $t1
```



逻辑运算类指令

- 假设: $a \rightarrow \$s1, b \rightarrow \$s2, c \rightarrow \$s3$

指令	C	MIPS
与	$a = b \& c;$	<code>and \$s1, \$s2, \$s3</code>
与立即数	$a = b \& 0x1;$	<code>andi \$s1, \$s2, 0x1</code>
或	$a = b c;$	<code>or \$s1, \$s2, \$s3</code>
或立即数	$a = b 0x5;$	<code>ori \$s1, \$s2, 0x5</code>
或非	$a = \sim(b c);$	<code>nor \$s1, \$s2, \$s3</code>
异或	$a = b \wedge c;$	<code>xor \$s1, \$s2, \$s3</code>
异或立即数	$a = b \wedge 0xF;$	<code>xori \$s1, \$s2, 0xF</code>

- 为什么没有非运算? 它可以怎么实现?



移位指令需考虑的问题

- 3个维度
 - 方向：左移or右移
 - 性质：逻辑移位or算术移位
 - 左移时，低位永远补0
 - 只有向右移位，才存在高位是补0还是符号位的问题
 - 若补0，即逻辑移位，若补符号位，则为算术移位
 - 移位量：对于32位机器字长的MIPS 32，移动位数的合理最大取值为31，即0x1F
 - 如何在指令中表示这个移位量呢？



移位指令

- 共6条移位指令
 - 若使用立即数表示移位次数：只有0~31有效
 - 若采用寄存器：寄存器的低5位有效（按5位无符号数对待）

指令	功能	示例
sll	逻辑左移	sll \$t0, \$s0, 1
srl	逻辑右移	srl \$t0, \$s0, 2
sra	算术右移	sra \$t0, \$s0, 3
sllv	逻辑可变左移	sllv \$t0, \$s0, \$s1
srlv	逻辑可变右移	srlv \$t0, \$s0, \$s1
srav	算术可变右移	srav \$t0, \$s0, \$s1

空操作NOP(No Operation Performed)



- 空操作NOP是一条特殊指令
- 出于需要，编译器有时需在**程序中**插入NOP，如解决流水线冲突
- 在MIPS中，NOP指令并不存在
 - 当汇编器发现NOP时，会将其转换为

```
sll $0,$0,0
```
 - CPU执行这条指令时，只会解析指令语义，但产生任何实质操作
 - 1) \$0值恒为0：故任何移位均无意义
 - 2) 移位数为0：故不会产生移位操作
 - 3) \$0不可写：故写入操作不会发生



■ Thanks !