

## **Tema 4:**

# **Lenguaje máquina - Lenguaje ensamblador**

---

- Introducción
- Juego de instrucciones:
  - Instrucciones de transferencia
  - Instrucciones de bifurcación
  - Instrucciones aritméticas y lógicas
  - Instrucciones de comparación y de bit
  - Instrucciones de desplazamiento
  - Instrucciones de entrada/salida
  - Instrucciones de control
- Estructura de un programa ensamblador del  $\mu\text{P}$  80x86/88
- Modos de direccionamiento:
  - Direccionamiento inmediato
  - Direccionamiento directo
  - Direccionamiento relativo
  - Direccionamiento indirecto
  - Direccionamiento implícito
- Ejemplo de hardware real:  $\mu\text{P}$  80x86/88
  - Segmentación de memoria en  $\mu\text{P}$  80x86/88
  - Modos de direccionamiento en el  $\mu\text{P}$  80x86/88
- Formato de instrucciones:
  - Ejemplos de instrucciones
  - Formato de instrucciones en  $\mu\text{P}$  80x86/88

Espacio reservado para notas del alumno

## Bibliografía

---

- Estructura y diseño de computadores (Capítulo 3)  
D. A. Patterson, J. L. Hennessy  
Ed. Reverté
- Fundamentos de los Computadores (Capítulos 6 y 13)  
Pedro de Miguel Anasagasti  
Ed. Paraninfo
- Estructura de Computadores (Capítulo 2)  
José M. Angulo  
Ed. Paraninfo
- Arquitectura de Computadores (Capítulo 3)  
José A. de Frutos, Rafael Rico  
Ed. Universidad de Alcalá
- 8088-8086, 8087: Programación en Ensamblador en entorno MS-DOS  
Miguel A. Rodríguez-Roselló  
Ed. Anaya Multimedia



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Introducción (I)

---

### Instrucción:

- Operación expresada mediante la codificación binaria de **cadenas de 1's y 0's** ⇨ **lenguaje máquina**
- El lenguaje máquina es **distinto** para cada computador. Excepto cuando existe compatibilidad entre familias

### Repertorio de instrucciones o juego de instrucciones:

- Conjunto de órdenes que puede ejecutar un computador

### Lenguaje ensamblador:

- Juego de instrucciones expresado con mnemónicos



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Introducción (II)

---

### Programa:

- Conjunto ordenado de instrucciones que resuelve una tarea
  
- Secuencia básica de ejecución de una instrucción:
  - Lectura de memoria de la instrucción
  - Interpretación de la instrucción (por la unidad de control)
  - Ejecución de la instrucción (bajo las señales generadas por la unidad de control)



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Introducción (III)

---

- Las instrucciones se pueden clasificar según:
  - El **juego de instrucciones**: operaciones posibles y determinación de la siguiente instrucción a ejecutar
  - El **modo de direccionamiento**: ubicación de operandos
  - **Formato de las instrucciones**: codificación en binario



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (I)

---

- El juego de instrucciones debe ser:
  - Capaz de realizar una tarea computable en tiempo finito
  - Eficaz (alta velocidad de cálculo)
- Tipos de instrucciones:
  - Instrucciones de transferencia
  - Instrucciones de bifurcación
  - Instrucciones aritméticas y lógicas
  - Instrucciones de comparación y de bit
  - Instrucciones de desplazamiento
  - Instrucciones de entrada/salida
  - Instrucciones de control



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (II)

### Instrucciones de transferencia de datos

---

- Copian en el operando destino la información del operando fuente sin modificar éste
- No modifican el estado de los *flags*
- Generalmente transfieren palabras pero pueden mover fracciones de ellas o bloques enteros
- Las más frecuentes son (8088/80x86):
  - **MOV**           transfiere el operando fuente al destino
  - **PUSH**          transfiere el operando fuente a la pila  
 $SP \leftarrow SP - 2$   
 $[SP] \leftarrow \text{Operando fuente}$
  - **POP**           transfiere el último dato de la pila al operando destino  
 $\text{Operando destino} \leftarrow [SP]$   
 $SP \leftarrow SP + 2$



Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (III)

### Instrucciones aritméticas y lógicas

---

#### ▪ Instrucciones aritméticas

- **ADD**: suma sin acarreo
- **ADC**: suma con acarreo
- **SUB**: resta sin acarreo
- **SBB**: resta con acarreo
- **MUL**: multiplicación sin signo
- **IMUL**: multiplicación con signo
- **DIV**: división sin signo
- **IDIV**: división con signo
- **INC**: incrementar
- **DEC**: decrementar
- **NEG**: cambia de signo dejando el operando en C2

#### ▪ Instrucciones lógicas

- **AND**
- **NOT**
- **OR**
- **XOR**



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno



## Juego de instrucciones (IV)

### Instrucciones de bifurcación (I)

- Modifican la secuencia normal de ejecución de un programa
- Actúan sobre el contador de programa (PC), controlan la secuencia de ejecución de un programa. Son un caso especial de transferencia, donde el operando destino es el PC
- Clasificación:
  - Saltos
    - Incondicionales: **JMP** etiqueta  $\rightarrow$  ( IP  $\leftarrow$  etiqueta )
    - Condicionales: **J{condición}** etiqueta  $\leftrightarrow$   
Si condición, IP  $\leftarrow$  etiqueta. Si no, IP  $\leftarrow$  sig.Instrucción
  - Llamadas a subrutinas (saltos con retorno)
    - Procedimientos: **CALL**
    - Interrupciones: **INT**
      - Software
      - BIOS
        - Sistema operativo
        - Hardware (E/S)
- Saltos incondicionales: siempre se produce el salto
- Saltos condicionales: se realiza el salto si se da la condición sobre los *flags*



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (V)

### Instrucciones de bifurcación (II)

- Las condiciones más frecuentes admitidas por el 80x86/8088 son:

[N]	Z - Cero	[N] [E]	G - Mayor que
	E - Igual		L - Menor que
	C - Acarreo		A - Superior*
	S - Signo		B - Inferior*
	O - <i>Overflow</i> (Desbordamiento)		

P - Paridad

CXZ - CX=0

PE - Paridad par

PO - Paridad impar

\*Se refieren a operandos sin signo



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (VI)

### Instrucciones de bifurcación (III)

---

- **Bucles:** operación (decremento de contador) + salto condicional sobre la operación
  - **LOOP** Etiq realiza un bucle  
 $CX \leftarrow CX - 1$ ;  
Si  $CX \neq 0$  entonces  $IP \leftarrow$  Etiq, si no  $IP \leftarrow$  siguiente instrucción



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (VII)

### Instrucciones de bifurcación (IV)

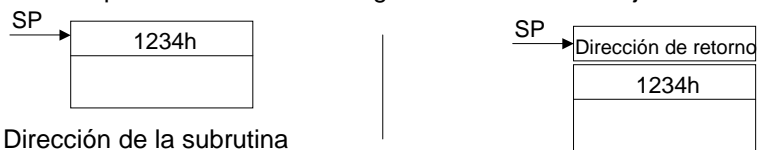
### Subrutinas (I)

**Llamadas a subrutinas:** salvan la posición de retorno  
Las instrucciones de salto a la subrutina y de regreso al programa principal van emparejadas

#### LLAMADA A UNA SUBROUTINA

- **CALL** Etiqu: salto con retorno a una subrutina  
 $SP \leftarrow SP - 2;$        $[SP] \leftarrow IP;$        $IP \leftarrow \text{Etiqu}$

1) Guardar en la pila la dirección de la siguiente instrucción a ejecutar



2)  $IP \leftarrow \text{Dirección de la subrutina}$



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (VIII)

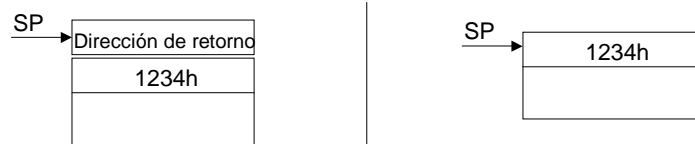
### Instrucciones de bifurcación (V)

### Subrutinas (II)

#### RETORNO DE UNA SUBROUTINA

- **RET**: retorno a la secuencia principal  
 $IP \leftarrow [SP]; SP \leftarrow SP+2$

1) Extraer de la pila la dirección de la siguiente instrucción a ejecutar



2)  $IP \leftarrow$  Dirección de retorno de la subrutina



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (IX)

### Instrucciones de bifurcación (VI)

### Interrupciones (I)

---

- Pueden ser:

- **Interrupciones hardware:**

- Son generadas por los circuitos asociados al microprocesador en respuesta a algún evento como pulsar una tecla del teclado

- **Interrupciones software:**

- Son generadas por un programa para llamar a ciertas subrutinas almacenadas en memoria ROM o RAM. Es posible cambiarlas y crear otras nuevas.



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (X) Instrucciones de bifurcación (VII) Interrupciones (II)

---

- Los pasos para llamar a una interrupción son:
  - Identificar la interrupción necesaria
  - Pasar los parámetros a la subrutina
  - Llamar a la interrupción
- Las interrupciones implican una ruptura en la secuencia del programa
- Se salta al código que da ese servicio y cuando se ha terminado, se vuelve a la ejecución del programa en curso
- Las interrupciones salvaguardan los *flags* y los registros que emplean
  - **MOV AH, 4Ch** ; Indica al sistema operativo de la
  - **INT 21h** ; terminación del programa en curso



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (XI)

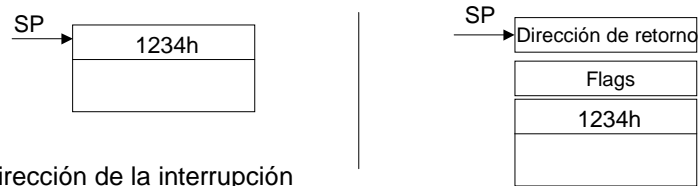
### Instrucciones de bifurcación (VIII)

### Interrupciones (III)

#### LLAMADA A UNA INTERRUPCIÓN

- **INT**: llamada a una rutina de interrupción (CALL + *flags* a la pila)

- 1) Guardar en la pila los *flags*
- 2) Guardar en la pila la dirección de la siguiente instrucción a ejecutar



- 3)  $IP \leftarrow$  Dirección de la interrupción



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno



## Juego de instrucciones (XII)

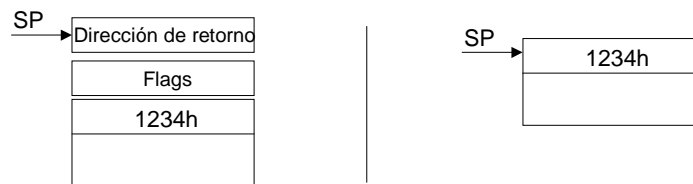
### Instrucciones de bifurcación (IX)

### Interrupciones (IV)

#### REGRESO DE UNA INTERRUPCIÓN

- **IRET:** retorno de la rutina de interrupción (RET + devuelve *flags*)

1) Guardar en la pila la dirección de la siguiente instrucción a ejecutar



2)  $IP \leftarrow$  Dirección de la subrutina

3)  $Flags \leftarrow$  Flags anteriores a la llamada a la interrupción



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (XIII)

### Instrucciones de comparación y de bit

---

- **Instrucciones de comparación**

- No almacenan el resultado, sólo modifican los *flags*
- **CMP:** compara números (resta)
- **TEST:** comparación lógica a nivel de bits (AND)

- **Instrucciones de bit**

- Tienen la función de modificar un solo bit o leer su estado. Son típicas en la configuración de los *flags*
- **TEST:** comparación lógica a nivel de bits
- **CLI:** *clear flag* de interrupción
- **STI:** *set flag* de interrupción
- **CLC:** *clear flag* de acarreo
- **STC:** *set flag* de acarreo



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (XIV)

### Instrucciones de desplazamiento

---

- **SAR:** desplazamiento aritmético a la derecha
- **SAL:** desplazamiento aritmético a la izquierda
- **SHR:** desplazamiento lógico a la derecha
- **SHL:** desplazamiento lógico a la izquierda
- **ROR:** rotación a la derecha
- **ROL:** rotación a la izquierda
- **RCR:** rotación a la derecha a través del acarreo
- **RCL:** rotación a la izquierda a través del acarreo



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Juego de instrucciones (XV)

### Instrucciones de entrada/salida

### Instrucciones de control

---

#### Instrucciones de entrada/salida

- **IN:** Transfiere información desde un puerto de entrada a un registro
- **OUT:** Escribe información en un puerto de salida desde un registro

#### Instrucciones de control

- **WAIT:** hace esperar al procesador
- **HLT:** detiene el procesador
- **NOP:** no operación



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Estructura de un programa ensamblador (I)

Estructura de un programa en ensamblador:

**dosseg** ; prepara los segmentos para trabajar con DOS

**.model small** ; define el modo del ejecutable

**.stack 100h** ; define el tamaño de la pila

**.data** ; zona de definición de los datos

definición de datos

**.code**

**mov ax, @data** ; inicialización de los datos en

**mov ds, ax** ; el segmento de datos

código del programa

**mov AH, 4Ch** ; terminación del programa y

**int 21h** ; devolución del control a DOS

**end** ; fin de programa



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Estructura de un programa ensamblador (II)

**Suma dos números Num1 y Num2 y deja el resultado en Res:**

```
dosseg                ; prepara los segmentos para trabajar con DOS
.model small          ; define el modo del ejecutable
.stack 100h           ; define la pila
.data                 ; zona de definición de los datos
    Num1 DB 20h
    Num2 DB 33h
    Res  DB ?

.code
    mov AX, @data ; inicialización de los datos en
    mov DS, AX    ; el segmento de datos
    mov AL, Num1
    add AL, Num2
    mov Res, AL
    mov AH, 4Ch   ; terminación del programa y
    int 21h       ; devolución del control al DOS

end                ; fin de programa
```



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Estructura de un programa ensamblador(III)

### Escritura del texto Hola Mundo:

```
dosseg                ; prepara los segmentos para trabajar con DOS
.model small          ; define el modo del ejecutable
.stack 100h           ; define la pila
.data                ; zona de definición de los datos
    Texto DB 'Hola mundo$'
.code
    mov AX, @data      ; inicialización de los datos en
    mov DS, AX          ; el segmento de datos
    mov AH, 9
    lea DX, Texto
    int 21h
    mov Ah, 4Ch        ; terminación del programa y
    int 21h            ; devolución del control a DOS
end                  ; fin de programa
```



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Modos de direccionamiento (I)

- El modo de direccionamiento determina la ubicación de un operando:
  - En la propia instrucción
  - En un registro
  - En memoria principal

Modos de direccionamiento		μP 8086/88	Ejemplos
Inmediato		Inmediato	MOV AX, 15H
Directo	De registro	A registro	MOV AX, BX
	De memoria	(No existe)	
	De página base	Directo	MOV CX, ETIQUETA
Relativo	Al contador de programa	Solamente para saltos	
	A un registro base	Relativo a base	MOV BX+ARTÍCULO, AL
	A un registro índice	Mediante índice	MOV DL, VECTOR[SI]
	A pila	Mediante índice y base A pila	MOV AH, [BH][SI]+ARRAY PUSH BX
Indirecto		(No existe)	
Implícito		Algunas instrucciones	



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno



## Modos de direccionamiento (II)

### Direccionamiento inmediato

- El operando se encuentra en la propia instrucción
- Ejemplo: **MOV CX, 0010h** (Su código máquina es B9 10 00 h)
- La manera de expresar el dato inmediato depende del formato de la máquina
  - Big endian
  - Little endian

Dirección de la palabra

0	3	2	1	0
4	7	6	5	4

Little endian

Dirección de la palabra

0	0	1	2	3
4	4	5	6	7

Big endian



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



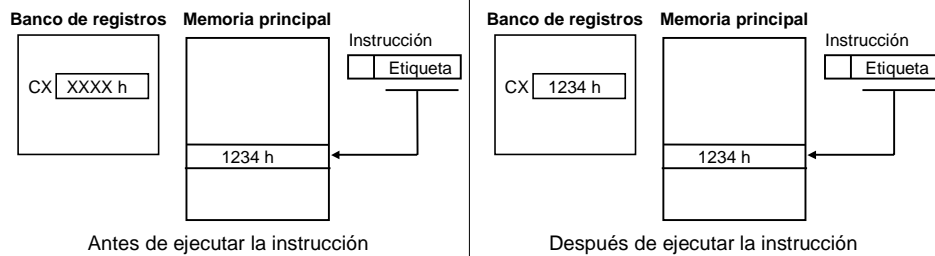
Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Modos de direccionamiento (III)

### Direccionamiento directo

- Es **directo** cuando la instrucción contiene el lugar donde se encuentra el operando
- Según el lugar donde se encuentra el operando:
  - **Direccionamiento directo a registro**
  - **Direccionamiento directo a memoria**
    - Dirección completa (p. ej. Z80 sobre 64 Kb con 16 bits)
    - Dirección sobre una **página** del mapa de memoria; también se conoce como **direccionamiento de página base** (p. ej. 80x86/88). Ej. Mov CX, Etiqueta



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

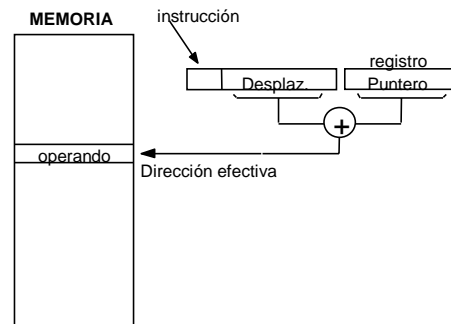
## Modos de direccionamiento (IV)

### Direccionamiento relativo (I)

- La instrucción indica el **desplazamiento** del operando con respecto a un puntero
- La dirección efectiva es calculada por la unidad de control sumando, o restando, el desplazamiento al puntero de referencia que suele estar en un registro
- Dependiendo del puntero se tienen diferentes modos de direccionamiento

- Ejemplos:

- MOV AL, [BX]**
- ADD CH, Numero[SI]**
- MOV BL, [SP+4]**



Espacio reservado para notas del alumno

## Modos de direccionamiento (V)

### Direccionamiento relativo (II)

**Dirección efectiva** = Reg. Referencia + desplazamiento

Modo de direccionamiento	Registro de referencia	Cálculo dirección efectiva
Relativo a contador de programa	Contador de programa (CP)	$DF = CP + \text{desplazamiento}$
Relativo a registro base	Un registro base (Rb)	$DF = Rb + \text{desplazamiento}$
Relativo a registro índice	Un registro índice (Ri)	$DF = Ri + \text{desplazamiento}$
Relativo a pila	Registro de pila (SP)	$DF = SP + \text{desplazamiento}$

Ventajas	Inconvenientes
<ul style="list-style-type: none"> <li>Las instrucciones son más compactas</li> <li>El código puede cambiar de lugar en el mapa de memoria con cambiar el valor del puntero</li> <li>Gran facilidad de manejo de estructuras de datos</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Se requiere una operación adicional para el cálculo de la dirección del operando</li> </ul>



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



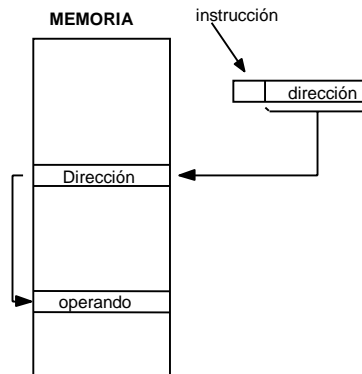
Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Modos de direccionamiento (VI)

### Direccionamiento indirecto

- La posición indicada por la instrucción no es el operando sino la dirección de memoria en la que se encuentra, por lo que se necesita un acceso adicional a memoria
- Es posible que se realicen múltiples niveles de indirección
- Su utilidad más común es la de acceso a diversas informaciones mediante tablas de punteros
- Ejemplo:
  - **MOV AX,[ 100 ]**



Espacio reservado para notas del alumno

## Modos de direccionamiento (VII)

### Direccionamiento implícito

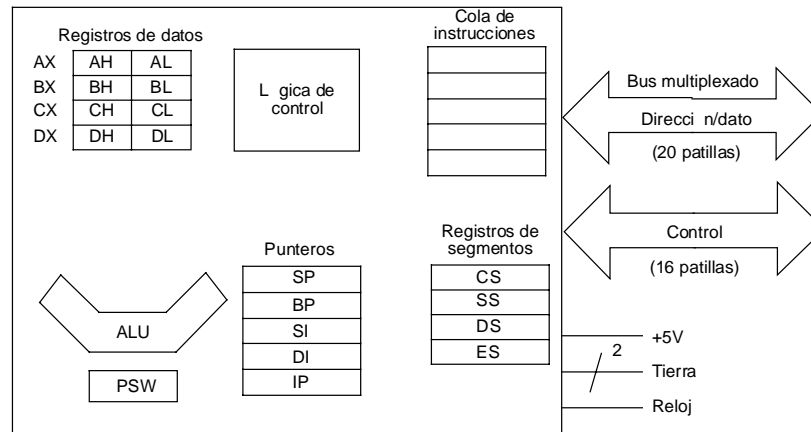
---

- En la instrucción no se indica explícitamente el lugar donde se encuentra el operando
- Requiere que el programador conozca con que operandos se está trabajando
- Ejemplos:
  - **MUL BX**  $\Rightarrow$  AX x BX  $\rightarrow$  DX,AX  
donde AX y DX son operandos implícitos
  - **RET**  
realiza las siguientes operaciones:
    - $IP \leftarrow [SP]$
    - $SP \leftarrow SP + 2$



Espacio reservado para notas del alumno

## Ejemplo de hardware real: $\mu$ P 80x86/88 (I)



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Ejemplo de hardware real: $\mu P$ 80x86/88 (II)

### Segmentación de memoria en $\mu P$ 80x86/88 (I)

- El 80x86/88 se puede direccionar 1MB con 20 líneas de dirección pero sus registros internos tan solo son de 16 bits
- Solución: segmentación de memoria
- Las direcciones se generan combinando una base y un desplazamiento, cada uno de 16 bits:

$\text{base} \times 10h + \text{desplazamiento}$

- Cada base genera una página o segmento de 64 Kb con funciones específicas:

Base	Función
Registro de segmento	
CS	Contiene el código ejecutable
SS	Se reserva para la pila ( <i>stack</i> )
DS	Contiene los datos
ES	Segmento extra de datos



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno



## Ejemplo de hardware real: $\mu$ P 80x86/88 (III)

### Segmentación de memoria en $\mu$ P 80x86/88 (II)

#### Banco de registros:

- Registros de datos:

- AX (AH, AL)
- BX (BH, BL)
- CX (CH, CL)
- DX (DH, DL)

- Punteros:

- SP - Puntero de pila
- BP - Puntero base de pila
- SI - Registro índice
- DI - Registro índice
- IP - Contador de programa

- Registros de segmentos

- SS - Segmento de pila
- DS - Segmento de datos
- CS - Segmento de código
- ES - Segmento extra de datos

**Dirección Física** = Segmento : Dirección Efectiva



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá

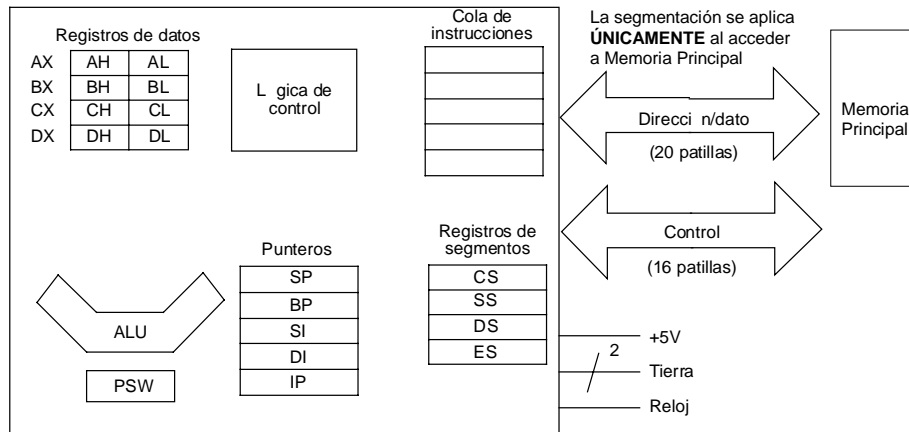


Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Ejemplo de hardware real: $\mu P$ 80x86/88 (IV)

### Segmentación de memoria en $\mu P$ 80x86/88 (III)



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

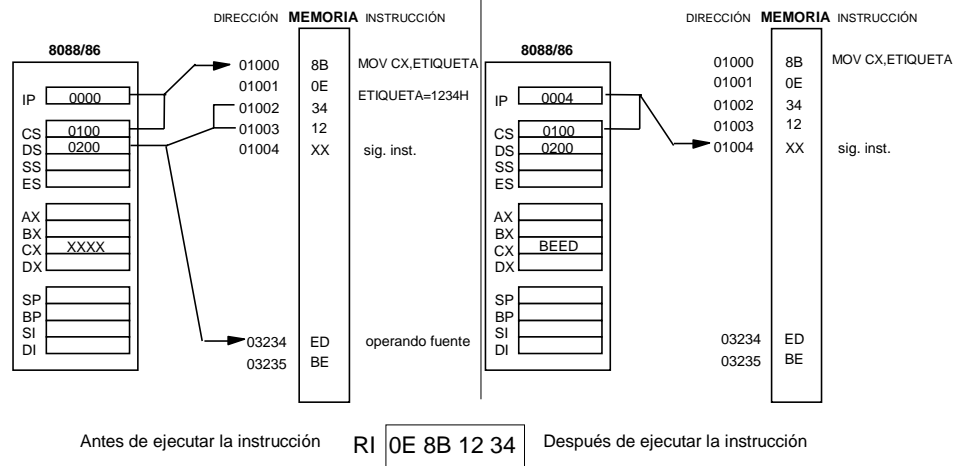
Espacio reservado para notas del alumno

## Ejemplo de hardware real: $\mu P$ 80x86/88 (V)

### Modos de direccionamiento en el $\mu P$ 80x86/88 (I)

### Direccionamiento directo en el $\mu P$ 80x86/88

- Ejemplo: MOV CX, ETIQUETA



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

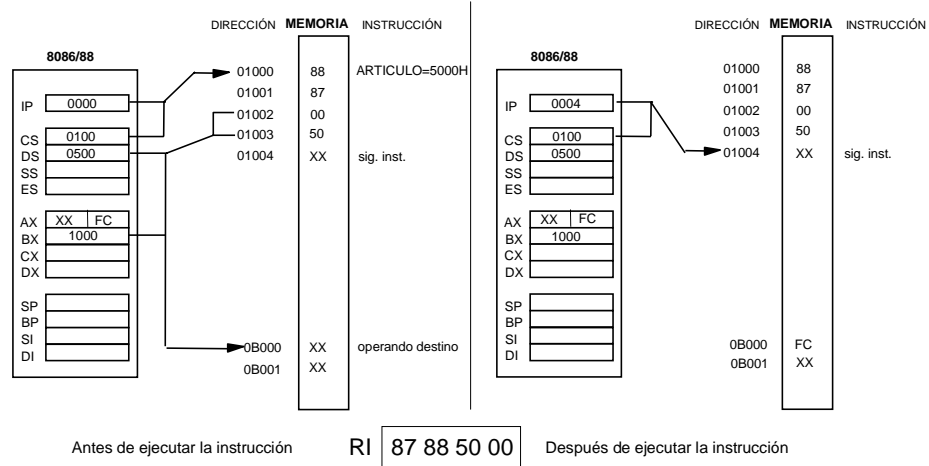
Espacio reservado para notas del alumno

## Ejemplo de hardware real: $\mu P$ 80x86/88 (VI)

### Modos de direccionamiento en el $\mu P$ 80x86/88 (II)

### Direccionamiento relativo a base $\mu P$ 80x86/88

- Ejemplo: MOV [BX]+ARTÍCULO, AL



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

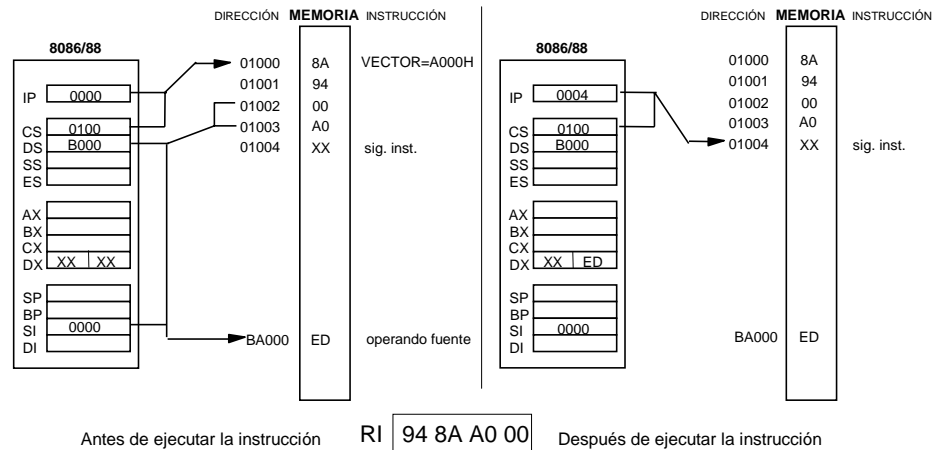
Espacio reservado para notas del alumno

## Ejemplo de hardware real: $\mu P$ 80x86/88 (VII)

### Modos de direccionamiento en el $\mu P$ 80x86/88 (III)

### Direccionamiento mediante índice en $\mu P$ 80x86/88

- Ejemplo: MOV DL, VECTOR[SI]



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá

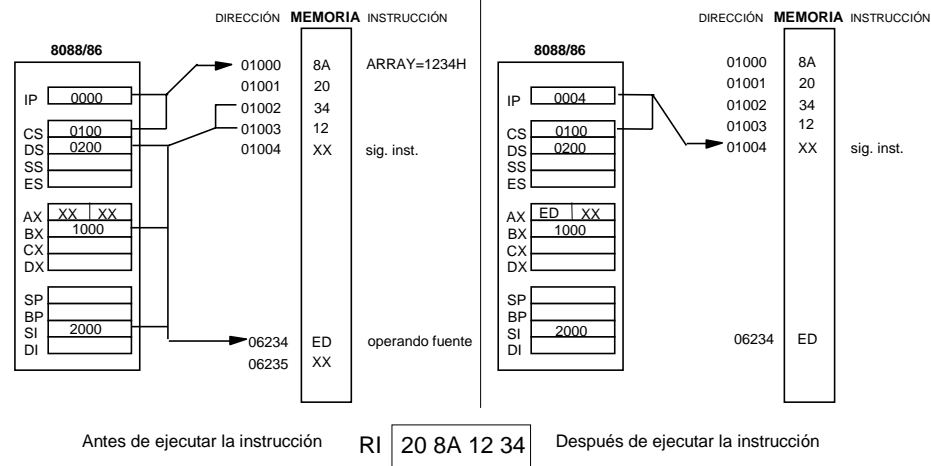


Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

# Ejemplo de hardware real: $\mu P$ 80x86/88 (VIII) Modos de direccionamiento en el $\mu P$ 80x86/88 (IV) Direccionamiento mediante índice y base $\mu P$ 80x86/88

- Ejemplo: MOV AH, [BX] [SI]+ARRAY



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Ejemplo de hardware real: $\mu P$ 80x86/88 (IX)

### Modos de direccionamiento en el $\mu P$ 80x86/88

Modo de direccionamiento	Ejemplo	Cálculo dirección efectiva
Directo	MOV CL, Etiqueta	$DF = DS \times 10h + \text{Etiqueta}$
Relativo a base	MOV AH, [BX]+ Elemento	$DF = DS \times 10h + BX + \text{Elemento}$
Mediante índice	MOV DL, Elemento[SI]	$DF = DS \times 10h + SI + \text{Elemento}$
Mediante índice y base	ADD CH, Elemento[BX][SI]	$DF = DS \times 10h + BX + SI + \text{Elemento}$
La segmentación solamente se emplea cuando uno de los operandos se encuentra en memoria En el caso de que se trate de la dirección de la siguiente instrucción a ejecutar se empleará CS y no DS Si lo que se busca es un operando en la pila el registro de segmento a emplear será el SS		
<b>B. Registros</b> CS = 0100h DS = 0200h SS = 0300h BX = 1234h SI = 0010h IP = 0025h SP = 0200h Num = 1500h	<b>EJEMPLOS</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ <b>Dirección física de memoria de la instrucción a ejecutar:</b>  <math>DF = CS \times 10h + IP = 0100h \times 10h + 0025h = 01025h</math> </li> <li>▪ <b>Dirección física de memoria del operando fuente MOV AL, Num[SI]</b>  <math>DF = DS \times 10h + Num + SI = 0200h \times 10h + 1500h + 0010h = 03710h</math> </li> <li>▪ <b>Dirección física en la que se encuentra la cabecera de la pila</b>  <math>DF = SS \times 10h + SP = 0300h \times 10h + 0200h = 3200h</math> </li> </ul>	



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Formato de las instrucciones (I)

- Es la representación en binario de cada una de las instrucciones
- Cada instrucción “contiene” explícitamente o implícitamente toda la información que necesita para ejecutarse:
  - **Código de operación**, indica a la UC el tipo de operación, aritmética, lógica, de transferencia, salto, etc.
  - El valor o la posición donde se hallan los **operandos**
  - El lugar donde se tiene que depositar el **resultado**
  - **Dirección de la siguiente instrucción** a ejecutar

Cod. operación	Operandos	Resultado	Dir. sig. instrucc.
----------------	-----------	-----------	---------------------



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno



## Formato de instrucciones (II)

- Características generales:
  - Las instrucciones se "encajan" en alguno de los formatos disponibles
  - Los formatos son sistemáticos (campos de longitud y posición fijas)
  - El primero de los campos es el **código de operación**
  - Siempre que se pueda, se supone información implícita para acortar:
    - Siguiendo instrucción en la siguiente posición de memoria, salvo bifurcaciones
    - En vez de usar la operación pura se asignan diferentes códigos de operación para diferentes modos de direccionamiento
    - La ubicación del resultado coincide con el operando destino
- Según esto, un formato típico cuenta con esta información:

Cod. operación	Operandos
----------------	-----------



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Formato de instrucciones (III)

### Ejemplos de instrucciones

#### ▪ Z80

Tipo de instrucción	L. Máquina	L. Ensamblador	Operación
Transferencia	323353	LD (5333), A	M(5333) ← A
			Transfiere el contenido del registro A a la posición de memoria 5333 h
Multiplicación	-	-	-
			No existe equivalente

#### ▪ 80x86/8088

Tipo de instrucción	L. Máquina	L. Ensamblador	Operación
Transferencia	A33353	MOV [5333], AX	M(5333) ← AX
			Transfiere el contenido del registro AX (acumulador) a la posición de memoria 5333 h
Multiplicación	F7E3	MUL BX	DX,AX ← AX x BX
			Multiplica el contenido de los registros AX y BX, y deja el resultado en AX y DX (32 bits)



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



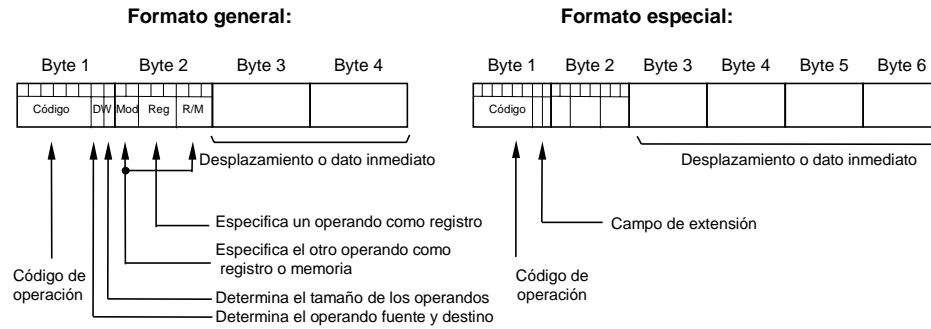
Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Formato de instrucciones (IV)

### Formato de instrucciones $\mu P$ 80x86/8088 (I)

- Cuenta con dos formatos:



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Formato de instrucciones (V)

### Formato de instrucciones $\mu$ P 80x86/8088 (II)

---

#### Formato general:

- El **primer byte** contiene:
  - **Código de operación**
  - El bit de dirección de registro (**D**):
    - Si D = 1 tengo que REG = operando destino
    - Si D = 0 tengo que REG = operando fuente
  - El bit de tamaño del dato (**W**): especifica si la operación será realizada sobre datos de media palabra o de una palabra:
    - Si W = 0 los datos son de 8 bits (ó 16 bits)
    - Si W = 1 los datos son de 16 bits (ó 32 bits)



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Formato de instrucciones (VI)

### Formato de instrucciones $\mu P$ 80x86/8088 (III)

- El **segundo byte** contiene los operandos (uno de ellos es un registro):

- REG** se usa para identificar un registro:

REG	W=0	W=1
000	AL	AX
001	CL	CX
010	DL	DX
011	BL	BX
100	AH	SP
101	CH	BP
110	DH	SI
111	BH	DI

- MOD** indica el modo de direccionamiento según:

MOD	Función:
00	Modo memoria sin desplazamiento
01	Modo memoria con desplazamiento de media palabra
10	Modo memoria con desplazamiento de una palabra
11	Modo registro



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Formato de instrucciones (VII)

### Formato de instrucciones $\mu P$ 80x86/8088 (IV)

MOD = 11			CALCULO DE LA DIRECCION EFECTIVA			
R/M	W=0	W=1	R/M	MOD = 00	MOD = 01	MOD = 10
000	AL	AX	000	[BX]+[SI]	[BX]+[SI]+D8	[BX]+[SI]+D16
001	CL	CX	001	[BX]+[DI]	[BX]+[DI]+D8	[BX]+[DI]+D16
010	DL	DX	010	[BP]+[SI]	[BP]+[SI]+D8	[BP]+[SI]+D16
011	BL	BX	011	[BP]+[DI]	[BP]+[DI]+D8	[BP]+[DI]+D16
100	AH	SP	100	[SI]	[SI]+D8	[SI]+D16
101	CH	BP	101	[DI]	[DI]+D8	[DI]+D16
110	DH	SI	110	direccion directa	[BP]+D8	[BP]+D16
111	BH	DI	111	[BX]	[BX]+D8	[BX]+D16

- Donde D8 es un desplazamiento de tamaño media palabra (8 ó 16 bits) y D16 es un desplazamiento de tamaño palabra (16 bits ó 32 bits)



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Formato de instrucciones (VIII)

### Ejemplos de formatos $\mu P$ 80x86/8088 (I)

- La instrucción **MOV BL,AL** "mueve el byte contenido en el registro fuente AL al registro destino BL"
- **Solución:**
  - En el primer byte los primeros 6 bits especifican la operación de mover y, por tanto, deben ser:  
$$\text{CODIGO DE OPERACION} = 100010_2$$
  - El bit D indica si el registro que señala el campo REG del segundo byte es el operando fuente o el destino. En este caso se codificará el registro BL en el campo REG del segundo byte; por tanto, D será igual a 1
  - El bit W debe indicar una operación de tamaño byte. Por esta razón su valor será 0



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Formato de instrucciones (IX)

### Ejemplos de formatos $\mu P$ 80x86/8088 (II)

- El resultado será el siguiente:
  - **1<sup>er</sup> byte =  $1000\ 1010_2 = 8A_{16}$**
- En el segundo byte, REG indica el operando es BL. Su código correspondiente es:
  - REG = 011
- Como el segundo operando es también un registro tengo que MOD debe valer 11. El campo R/M debe especificar que el registro es AL y su codificación es 000. Esto da:
  - MOD = 11                      R/M = 000
- Por tanto, el segundo byte completo es:
  - **2<sup>o</sup> byte =  $1101\ 1000_2 = D8_{16}$**
- Y el código hexadecimal completo para la instrucción es:  
**MOV BL,AL = 8A D8<sub>16</sub>**



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno



## Formato de instrucciones (X)

### Ejemplos de formatos $\mu P$ 80x86/8088 (III)

- Supongamos que se dispone de las siguientes variables, definidas en el segmento de datos:

**Cadena DB 0, 0, 0, 0**  
**Dato DW 0**

Nota: **Cadena** empieza en la posición de memoria 0h del DS y **Dato** en la posición 4h

Se desea saber cuál es el código en lenguaje máquina de las siguientes instrucciones del 80x86/88:

- MOV AL, BL**

Byte1: C.O.: 1000 10 - D: 1 - W: 0  
 Byte2: MOD:11 - REG:000 - R/M:011

Código en hexadecimal: **8AC3 h**

Cod.Op.	D	W	Mod	Reg	R/M
100010	1	0	11	000	011

- MOV Dato, BX**

Byte1: C.O.: 1000 10 - D: 0 - W: 1  
 Byte2: MOD:00 - REG:011 - R/M:110

Código en hexadecimal: **891E 0400h**

Cod.Op.	D	W	Mod	Reg	R/M	Dir.Dato <sub>B</sub>	Dir.Dato <sub>A</sub>
100010	0	1	00	011	110	00000100	00000000

- MOV BX, Dato**

Byte1: C.O.: 1000 10 - D: 1 - W: 1  
 Byte2: MOD:00 - REG:011 - R/M:110

Código en hexadecimal: **8B1E 0400h**

Cod.Op.	D	W	Mod	Reg	R/M	Dir.Dato <sub>B</sub>	Dir.Dato <sub>A</sub>
100010	1	1	00	011	110	00000100	00000000



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
 Departamento de Automática  
 Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
 Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno

## Formato de instrucciones (XI)

### Ejemplos de formatos $\mu P$ 80x86/8088 (IV)

#### ▪ MOV CL, Cadena[SI]

Byte1: C.O.: 1000 10 - D: 1 - W: 0

Byte2: MOD:10 - REG:001 - R/M:100

Código hexadecimal: **8A8C 0000h**

Cod.Op.	D	W	Mod	Reg	R/M.D.Cadena <sub>B</sub>	D.Cadena <sub>A</sub>
100010	1	0	10	001	100	00000000



Área de Arquitectura y Tecnología de los Computadores  
Departamento de Automática  
Universidad de Alcalá



Tema 4: Lenguaje máquina y lenguaje ensamblador  
Estructura de Computadores

Espacio reservado para notas del alumno