Architetture dei Sistemi Elettronici

17. Strutture di programmazione

Roberto Roncella



I salti condizionati

Sono l'atomo di ogni struttura di programmazione

--

-

-

-

-

= 19

- Permettono di seguire strade diverse sulla base del risultato delle operazioni precedenti
- Esistono salti per tutte le diverse condizioni corrispondenti ai flag (C, Z, N, V, S, H, T, I)
 - Vengono usate espressioni che evocano l'evento che ha dato origine a un particolare valore dei flag
 - Es.: "salta se uguale" esegue il salto se Z=1, perché l'operazione di confronto funziona eseguendo una differenza tra i due termini

Tipi di salti condizionati

Skip

- > Se la condizione è vera saltano una istruzione
 - Quella seguente, e poi proseguono
- Altrimenti non fanno nulla
- Branch
 - > Se la condizione è vera saltano all'indirizzo specificato
 - Può essere dato in modo relativo (vai avanti di n)
 - O assoluto (vai all'indirizzo k)
 - Altrimenti non fanno nulla

Ripeti N volte

Ciclo elementare

5

- 19

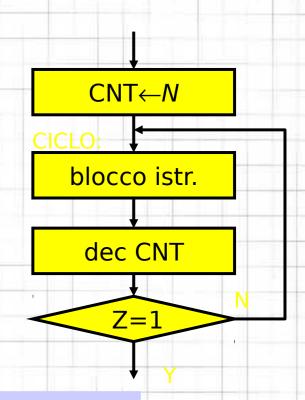
-

=

=

- Numero di ripetizioni prestabilito
- Ha bisogno di un contatore
 - Registro Cnt
- Ha bisogno del flag Z e di un salto condizionato di tipo branch

```
CNT, 4 ; inizializza CNT
      ldi
             R1, R2 ; blocco di istruzioni
CICLO: add
             R1
                    ;(qui a caso...)
      rol
             R2
      ror
      dec
             CNT
                    ;decrementa il contatore
             CICLO
                    ;ripeti per 4 volte
      brne
                    ;il programma prosegue
      nop
```



Ripeti mentre ...

- Struttura di ripetizione sbloccata dal venire meno di una condizione
 - Che causa l'uscita dal loop

E

-

-

200

200

=

20

= 19

- Non richiede registri di appoggio
 - L'operazione che valuta la condizione deve essere eseguita a ogni iterazione

```
valuta cond.

cond?
N
blocco istr.

OLTRE:
```

```
TEST: 1sr
             R16
                    ; pone R16(0) in C
                   ;C=1 per reiterare, C=0 esce
      brcc
             OLTRE
             R1, R2 ; blocco di istruzioni
      adc
             R2
                    ; (qui a caso...)
      asr
             R1
      COM
                    ;ripeti ancora una volta
      rjmp
             TEST
                    ;il programma prosegue
OLTRE: nop
```

Ripeti finché ...

Struttura di attesa della condizione

5

= 23

30

-

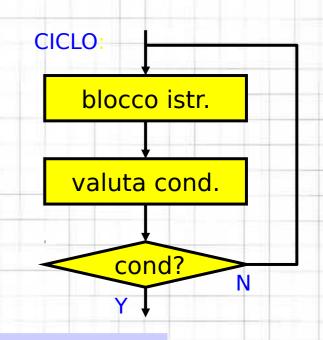
=

= 20

=

- Quando si verifica, si esce dal loop
- Il blocco è eseguito almeno una volta
- Non richiede registri di appoggio
 - L'operazione che valuta la condizione deve essere eseguita a ogni iterazione

```
CICLO:sts 120,R2;blocco di istruzioni
add R2,R1;(qui a caso...)
neg R3
cpse R1,R3;skip se Z=1 (è la cond.)
rjmp CICLO;reitera
nop;il programma prosegue
```



Ripetere, ma con dati diversi

- La soluzione banale: le "macro"
 - Riscrivere più volte le stesse istruzioni
 - Insegno queste istruzioni all'assemblatore
 - Le raggruppo e le definisco con un identificatore
 - Le richiamo in blocco usando questo nome
 - La direttiva .MACRO
 - Racchiude le istruzioni da copiare
 - Accetta la definizione di argomenti
- Svantaggio

= 3

-

200

=

-7

Servono solo ad aiutare il programmatore
 Non hanno alcun effetto sulla struttura reale del programma

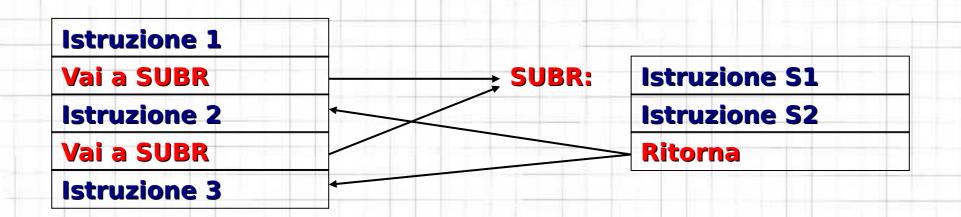
Oltre le macro

- Scrivere una sola volta le istruzioni
 - Inviare il processore a eseguirle e tornare al punto di partenza alla fine
- Struttura di memoria particolare

= 23

=

Per tenere memoria del punto in cui tornare



Realizzare un sottoprogramma

- Chiama il sottoprogramma (RCALL)
 - Equivale a eseguire:
 - PUSH PC_H PUSH PC_L
 - RJMP SUBR
- Ritorna dopo il punto di chiamata (RET)
 - Esegue

- POP PC, POP PCH
- Gestione dei dati su cui opera la subroutine
 - Il programmatore deve collocare i dati nelle locazioni in cui la subroutine se le aspetta

Avvertenze sull'uso dello stack

- La chiamata di sottoprogrammi aumenta le dimensioni dello stack
 - Se lo stack si satura si ha "stack overflow"
 - > La cima dello stack interagisce con lo spazio riservato ad altri dati
 - Si perdono dati con effetti imprevedibili

6

-

- L'uso contemporaneo di sottoprogrammi e memorizzazione nello stack (PUSH e POP) richiede cautela
 - Scritture e letture nello stack devono essere bilanciate
 - Una POP senza PUSH causa la perdita di dati

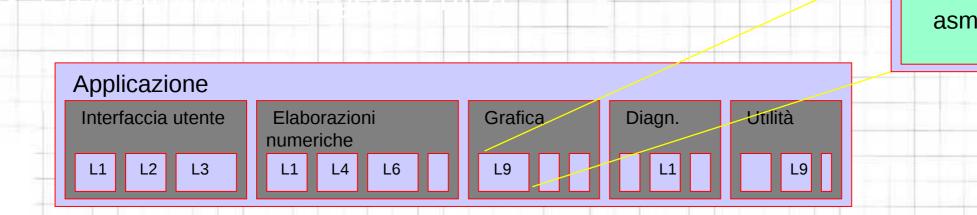
Uso dei sottoprogrammi (1)

- Realizzazione di procedure e funzioni di uso comune
 - Risparmio di codice e facilità di sviluppo
 - Meccanismi standard di passaggio dei parametri
 - Disponibilità di "librerie"

- Possibilità di realizzare sottoprogrammi in grado di "annidarsi", grazie allo stack
 - Maggiore flessibilità di uso
 - Possibilità di ricorsione

Uso dei sottoprogrammi (2)

- Partizionamento dei problemi in diversi livelli di astrazione
 - Operazioni semplici di base
 - Funzioni di media complessità
 - Programmi complessi che gestiscono un intero aspetto di una applicazione
 - Applicazione



asm

asm

Interruzioni asincrone

- Il flusso del programma è poco flessibile
 - Non può tenere conto di eventi esterni non prevedibili a priori
 - Si può ottenere una reazione solo controllando periodicamente il verificarsi di un evento (polling)
 - Può passare troppo tempo prima di reagire
 - > Si può perdere troppo tempo per controllare eventi rari
- Soluzione: "interrupt"

-

==0

- Possibilità di interrompere in qualunque momento il flusso di esecuzione normale
- Ed eventualmente fare dell'altro per poi ripartire da dove ci si era fermati

Tipi di interruzione

Reset ("riparti da capo...")

- La macchina riparte come dopo essere stata accesa
- La richiesta non è eludibile
- Interrupt ("ho bisogno di te...")
 - C'è un evento che richiama l'interesse del processore
 - Il processore è programmato per ascoltare o ignorare la richiesta
 - Dopo aver preso i provvedimenti del caso, il processore riparte da dove si era fermato

Cause di reset

- Assenza o disturbi di alimentazione
 - Un valore scorretto dell'alimentazione potrebbe causare comportamenti imprevedibili
- Attivazione di un apposito segnale esterno
 - Decisione dell'utente per riportare la macchina in una situazione nota
- Azione di meccanismi anti-blocco

Sistemi automatici che cercano di evitare situazioni di stallo, non previste dal programmatore (quando "si pianta...")

Cause di interruzione

- Transizioni di segnali esterni
 - Richieste di attenzione da parte di circuiti esterni
- Richiesta di intervento delle periferiche
 - Interfacce di comunicazione
 - Contatori e timer
 - Contano eventi o misurano intervalli di tempo
 - Comparatori e convertitori
 - Misurano grandezze fisiche (tensioni) esterne

La routine di servizio

- Se l'interruzione è abilitata:
 - Vengono disabilitate interruzioni ulteriori
 - Viene eseguita una RCALL implicita a un indirizzo predefinito (vettore di interrupt)
 - Possono esistere diversi indirizzi in funzione di quale evento ha chiesto l'interruzione
 - Vengono eseguite le istruzioni a partire dal vettore di interrupt sino all'istruzione RETI
 - Riabilita la possibilità di interruzione
- Se non è abilitata:

-

300

- Un flag segnala che l'evento è in corso
- > Il programma procede indisturbato