



Einführung in die Rechnerarchitektur

Wintersemester 2017/2018

Tutorübung 3

06.11–10.11.2017

Aufgaben zu Speicherzugriffen

- Wie müsste man `MOV EBX, [EAX + ECX * 4 + 12]` nur mit reiner Benutzung der indirekten Adressierung schreiben (d.h. kein Index, kein Offset, keine Skalierung im Befehl). `MUL` soll auch nicht verwendet werden. Der „Nachbau“ darf nur dieselben Register wie das Original verändern!
 - Zwei an aufeinanderfolgenden Speicheradressen liegende 16-Bit-Worte sollen addiert werden, das Ergebnis soll unmittelbar anschliessend abgespeichert werden. Hauptspeicheradresse: `EAX` (soll nicht verändert werden!).
 - Es soll auf ein Feld mit 32-Bit-Worten zugegriffen werden. Der Feldbeginn stehe in `EBX`, die Nummer des Feldelements in `EAX`, das Ergebnis soll in `EAX` sein. Varianten mit und ohne „scaled index“-Adressierungsart.
 - Vertauschung zweier 64-Bit-Langworte, die hintereinander ab `EBX` im Speicher liegen.
- Übersetzung von Hochsprachenstrukturen

Gegeben seien folgende Strukturen/Klassen in Java-ähnlicher Notation

```
public class Struktur1 {
    public int wert;
    public int feld1 [16];
}

public class Struktur2 {
    public Struktur1 feld2 [8];
    public int info;
}
```

Der Typ `int` besitzt einen Wert mit 32 Bit. Die Elemente vom Typ `Struktur1` in `feld2` sollen als Referenzen (Zeiger) gespeichert werden. Die Startadresse eines Objekts `obj` vom Typ `Struktur2` soll im Register `EAX` abgelegt sein. Die Feld-Indizes sollen mit 0 anfangen.

- Wie sieht eine Realisierung der Datenstrukturen im Speicher aus?
- Wie kann man auf den Inhalt von `obj.info` zugreifen (Ergebnis nach `EDX`)?

- (c) Wie kann man auf den Inhalt von `obj.feld2[n]` zugreifen, wobei `n` im Register `EBX` abgelegt ist?
 - (d) Wie kann man auf den Inhalt von `obj.feld2[n].feld1[m]` zugreifen, wobei `n` und `m` in den Registern `EBX` bzw. `ECX` abgelegt sind?
 - (e) Wie müsste der Lesezugriff von `2d` aussehen, wenn `feld2` nicht aus Referenzen/Zeigern, sondern direkt aus 8 hintereinanderliegenden `Struktur1`-Elementen bestehen würde?
3. Anhand der Intel Instruction Set Reference sollen die zu den Opcodes `MOV EAX, [EBX + 10]` und `MOV EBX, [EAX + ECX * 4 + 12]` gehörenden Bytefolgen (als Hexwerte) zusammgebaut werden.

Fließkommarechnung

4. Gegeben sei folgende Formel:

$$W = s \cdot \frac{m}{D} \cdot B^{e-b} \quad \text{mit}$$

s	Vorzeichen/Sign	$s \in \{-1, 1\}$
m	Mantisse	$m \in \mathbb{N}_0$
D	Mantissen-Divisor	$D \in \mathbb{N}$
B	Basis	$B \in \mathbb{N}, B > 1$
e	Exponent	$e \in \mathbb{N}_0$
b	Verschiebung/Bias	$b \in \mathbb{N}_0$

- (a) Welchen Wertebereich kann man mit W darstellen, wenn $0 \leq m \leq 99$, $0 \leq e \leq 18$, $b = 9$, $D = B = 10$? Was ist die kleinste bzw. die größte Schrittweite?
- (b) Der IEEE-Standard 754 legt den in vielen Programmiersprachen vorhandenen Datentyp *single precision* folgendermaßen fest:
 $B = 2$, $m = 24\text{Bit}$, $D = 2^{23}$, $e = 8\text{Bit}$, $b = 127$. Die Werte 0 und 255 für e sind nicht benutzbar, da für die Signalisierung bestimmter Sonderfälle (unendlich, etc.) reserviert.
 Welcher Wertebereich und welche Schrittweite können prinzipiell damit erreicht werden, wenn man das Vorzeichen nicht beachtet?
- (c) Der IEEE-Standard legt fest, dass das höchstwertige Bit der Mantisse immer 1 sein muss (Man sagt „die Mantisse ist normalisiert“). Warum ist diese Festlegung überhaupt ohne Lücken in der Zahldarstellung möglich und welchen Vorteil hat sie?
- (d) Wie kann man mit der Fließkommadarstellung addieren bzw. multiplizieren? Was fällt bei der Addition auf?
- (e) Stellen Sie die Vor- und Nachteile von Festkomma und Fließkomma gegenüber.