

3.2 Instruktionen

Problem:

- unregelmäßige Instruktionssätze ...
- mehrere Adressierungsarten, die evt. mit arithmetischen Operationen kombiniert werden können;
- Register für unterschiedliche Verwendungen ...

Beispiel: Motorola MC68000

Dieser einfachste Prozessor der 680x0-Reihe besitzt

- 8 Daten- und 8 Adressregister;
- eine Vielzahl von Adressierungsarten ...

Notation	Beschreibung	Semantik
D_n	Datenregister direkt	D_n
A_n	Adressregister direkt	A_n
(A_n)	Adressregister indirekt	$M[A_n]$
$d(A_n)$	Adressregister indirekt mit Displacement	$M[A_n + d]$
$d(A_n, D_m)$	Adressregister indirekt mit Index und Displacement	$M[A_n + D_m + d]$
x	Absolut kurz	$M[x]$
x	Absolut lang	$M[x]$
$\#x$	Unmittelbar	x

- Der MC68000 ist eine **2-Adress-Maschine**, d.h. ein Befehl darf maximal 2 Adressierungen enthalten. Die Instruktion:

add D_1 D_2

addiert die Inhalte von D_1 und D_2 und speichert das Ergebnis nach und D_2 :-)

- Die meisten Befehle lassen sich auf **Bytes**, **Wörter** (2 Bytes) oder **Doppelwörter** (4 Bytes) anwenden.

Das unterscheiden wir durch Anhängen von **.B**, **.W**, **.D** (Default: **.W**)

- Die **Ausführungszeit** eines Befehls ergibt sich (i.a.) aus den Kosten der Operation plus den Kosten für die Adressierung der Operanden ...

	Adressierungsart	Byte / Wort	Doppelwort
D_n	Datenregister direkt	0	0
A_n	Adressregister direkt	0	0
(A_n)	Adressregister indirekt	4	8
$d(A_n)$	Adressregister indirekt mit Displacement	8	12
$d(A_n, D_m)$	Adressregister indirekt mit Index und Displacement	10	14
x	Absolut kurz	8	12
x	Absolut lang	12	16
$\#x$	Unmittelbar	4	8

Beispiel:

Die Instruktion: `move.B 8(A1, D1.W), D5`
benötigt: $4 + 10 + 0 = 14$ Zyklen

Alternativ könnten wir erzeugen:

<code>adda</code>	<code>#8, A₁</code>	Kosten: $8 + 8 + 0 = 16$
<code>adda</code>	<code>D₁.W, A₁</code>	Kosten: $8 + 0 + 0 = 8$
<code>move.B</code>	<code>(A₁), D₅</code>	Kosten: $4 + 4 + 0 = 8$

mit Gesamtkosten **32** oder:

<code>adda</code>	<code>D₁.W, A₁</code>	Kosten: $8 + 0 + 0 = 8$
<code>move.B</code>	<code>8(A₁), D₅</code>	Kosten: $4 + 8 + 0 = 12$

mit Gesamtkosten **20 :-)**

Achtung:

- Die verschieden Code-Sequenzen sind im Hinblick auf den Speicher und das Ergebnis äquivalent !
- Sie unterscheiden sich im Hinblick auf den Wert des Registers A_1 sowie die gesetzten Bedingungs-Codes !!
- Ein schlauer Instruktions-Selektor muss solche Randbedingungen berücksichtigen :-)

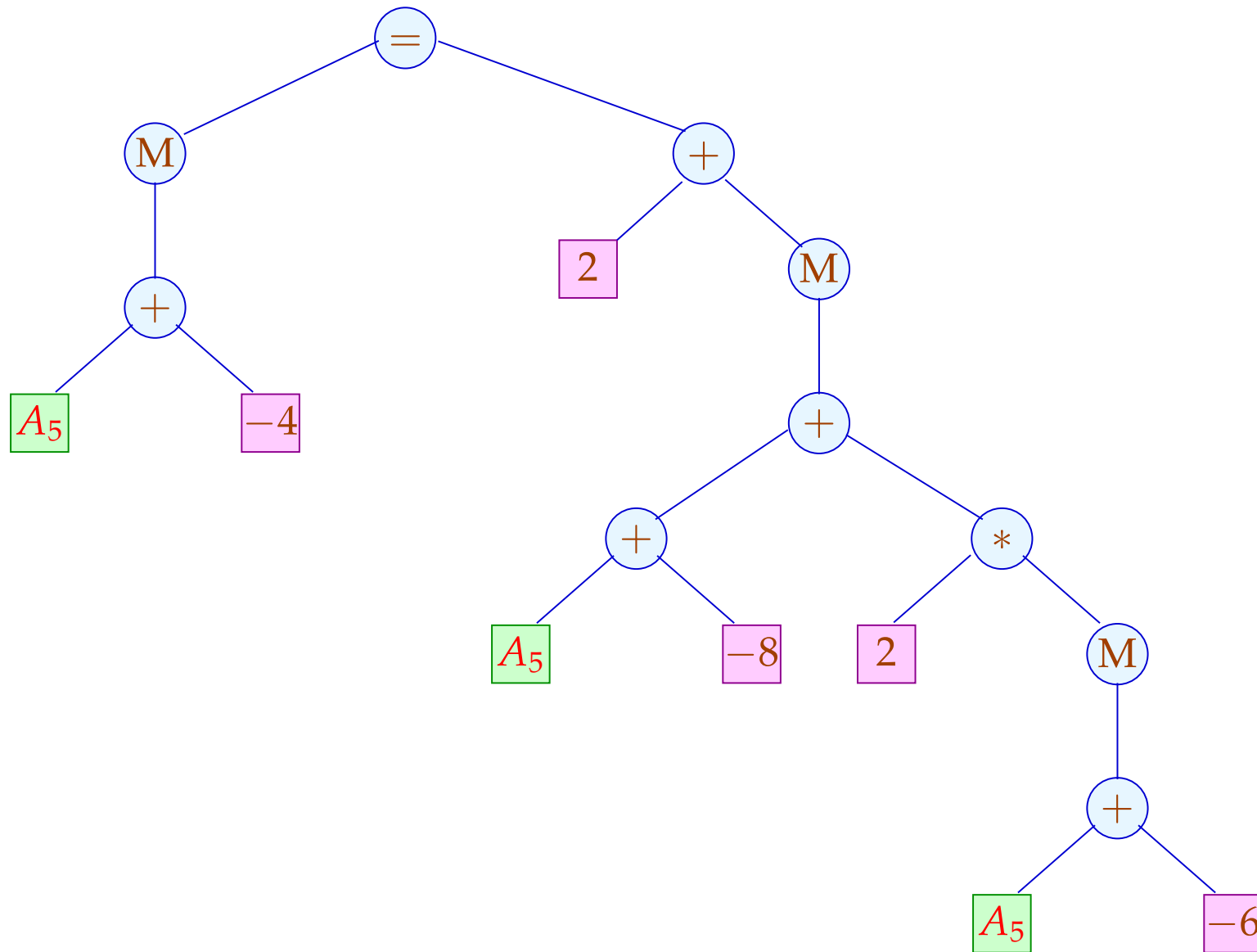
Etwas größeres Beispiel:

```
int b, i, a[100];  
b = 2 + a[i];
```

Nehmen wir an, die Variablen werden relativ zu einem **Framepointer** A_5 mit den Adressen $-4, -6, -8$ adressiert. Dann entspricht der Zuweisung das Stück Zwischen-Code:

$$M[A_5 - 4] = 2 + M[A_5 - 8 + 2 \cdot M[A_5 - 6]];$$

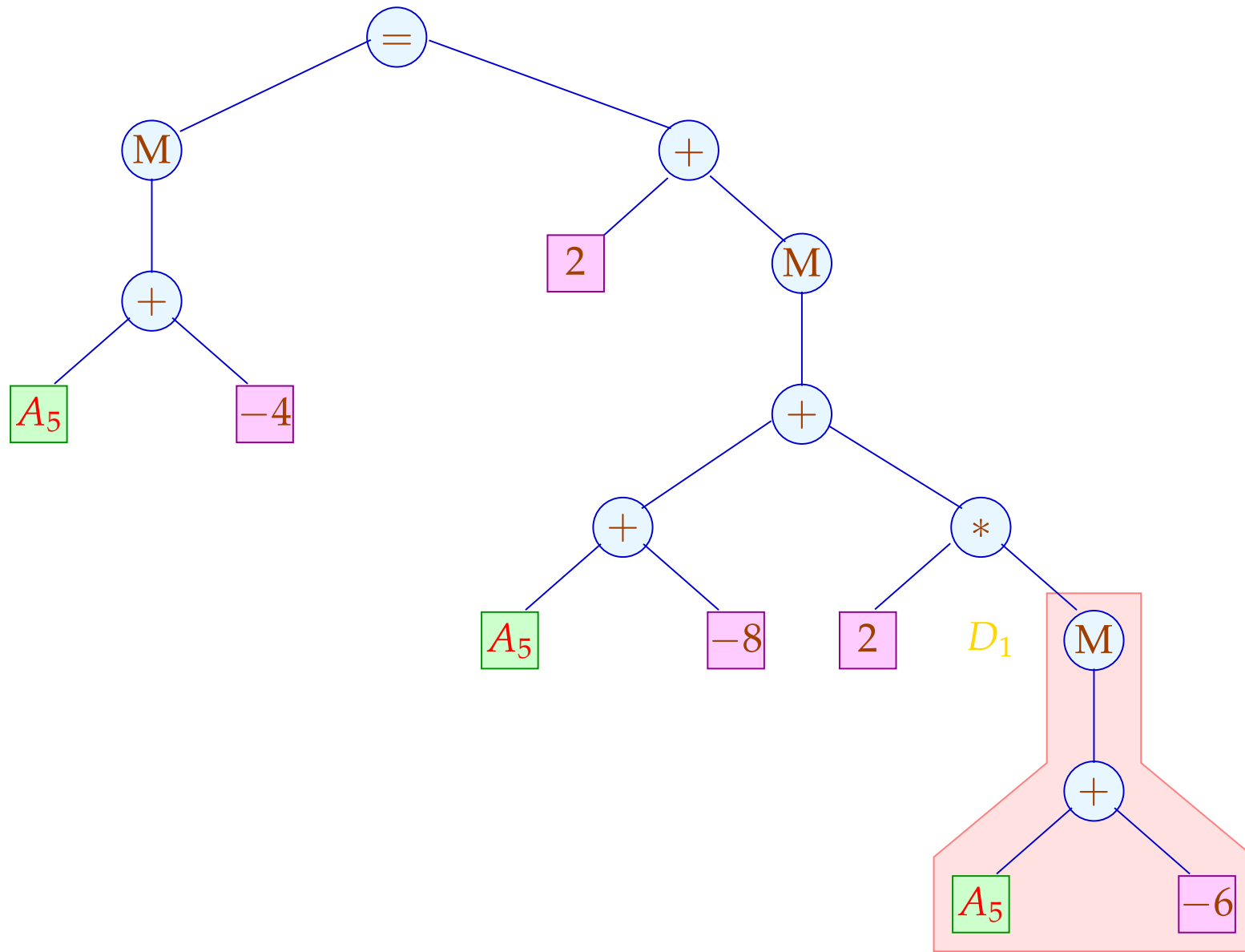
Das entspricht dem Syntaxbaum:

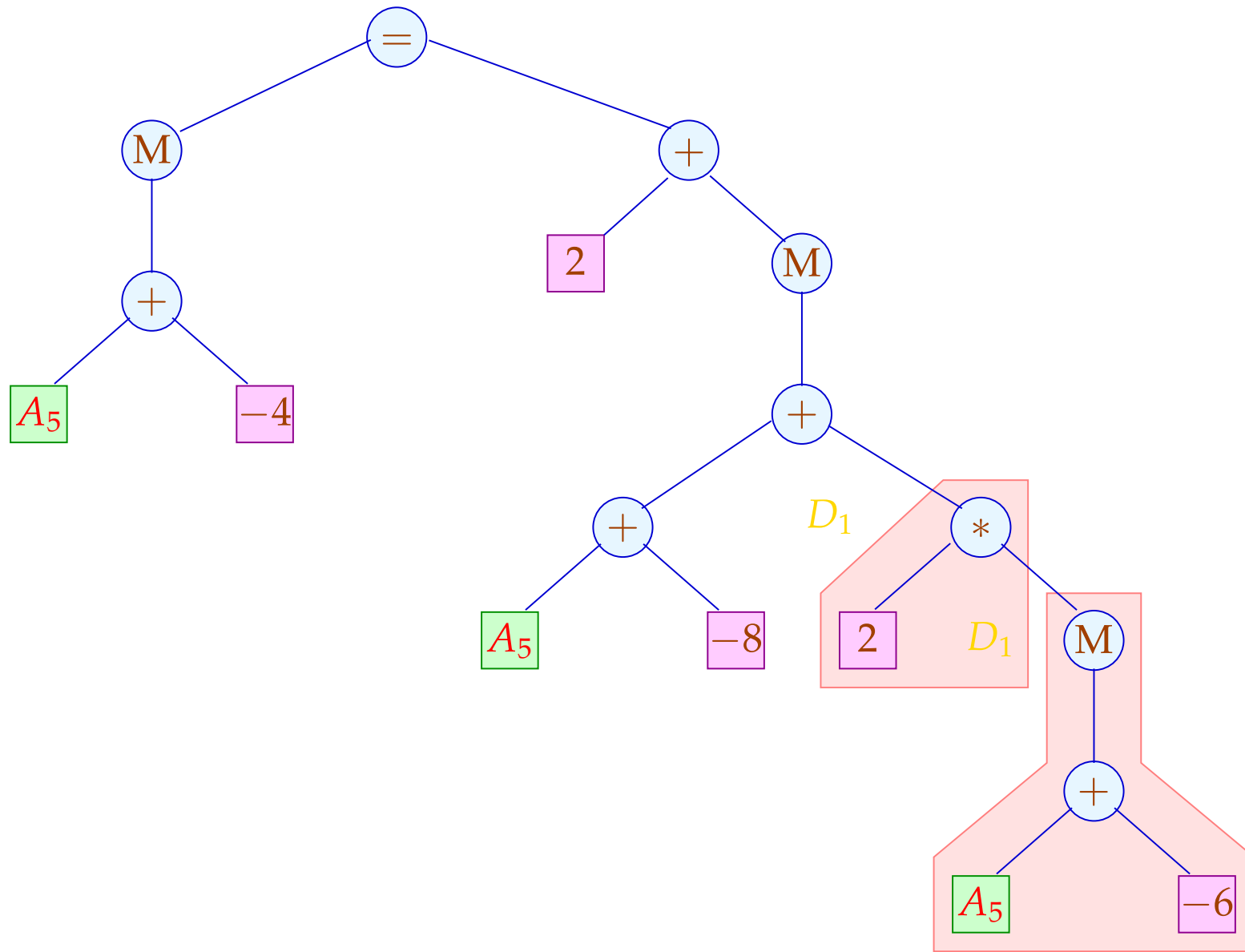


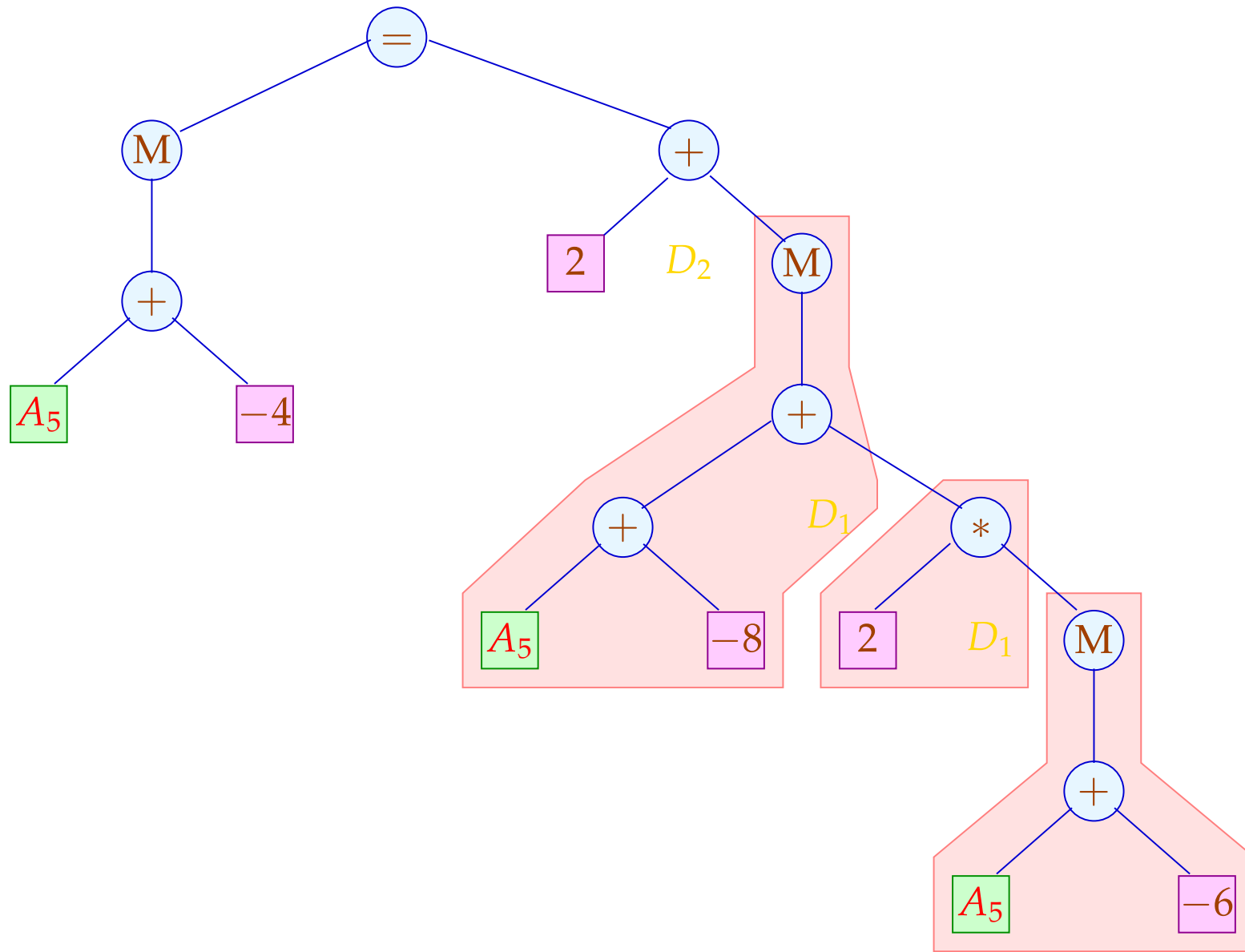
Eine mögliche Code-Sequenz:

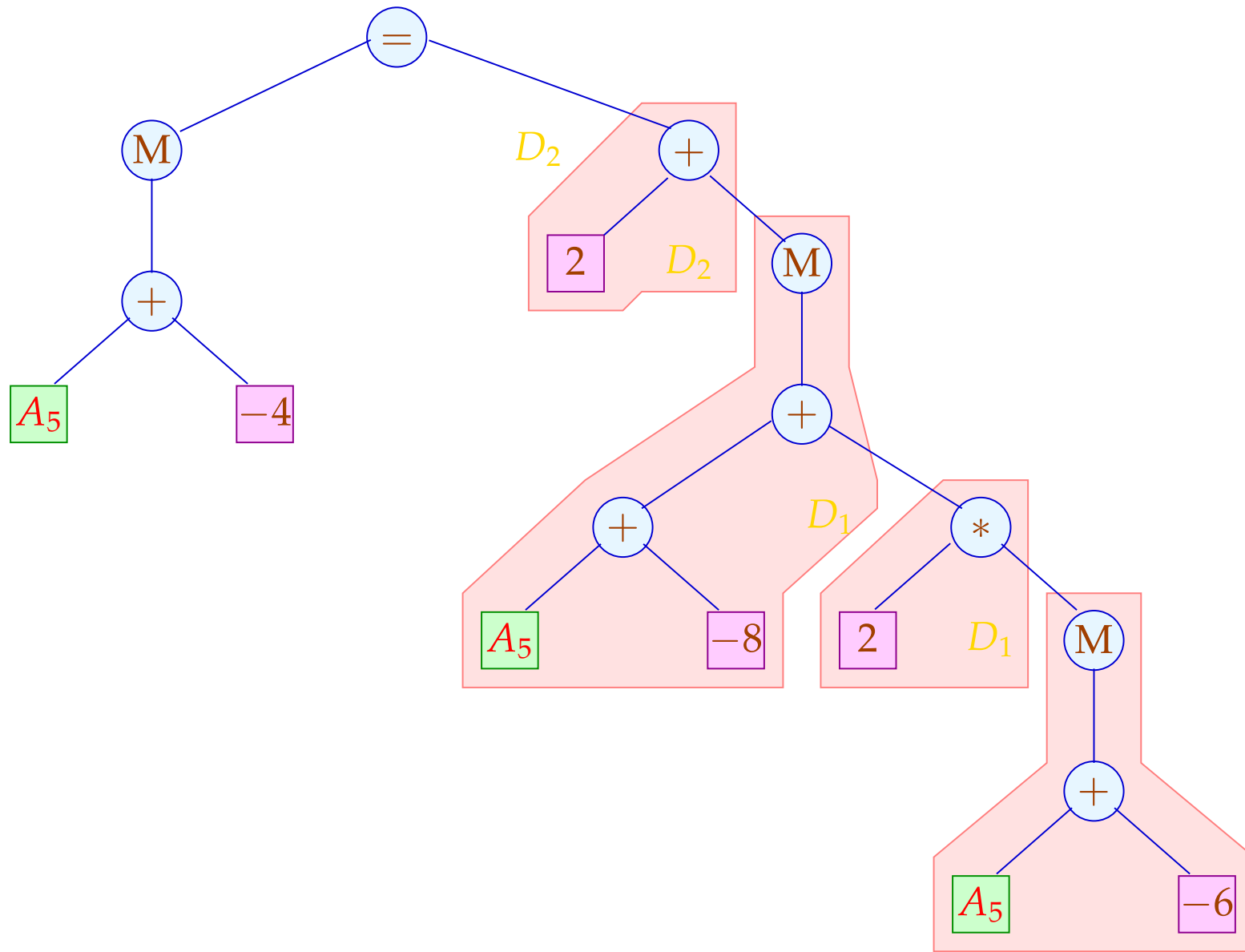
move	-6(A_5), D_1	Kosten:	12
add	D_1 , D_1	Kosten:	4
move	-8(A_5 , D_1), D_2	Kosten:	14
addq	#2, D_2	Kosten:	4
move	D_2 , -4(A_5)	Kosten:	12

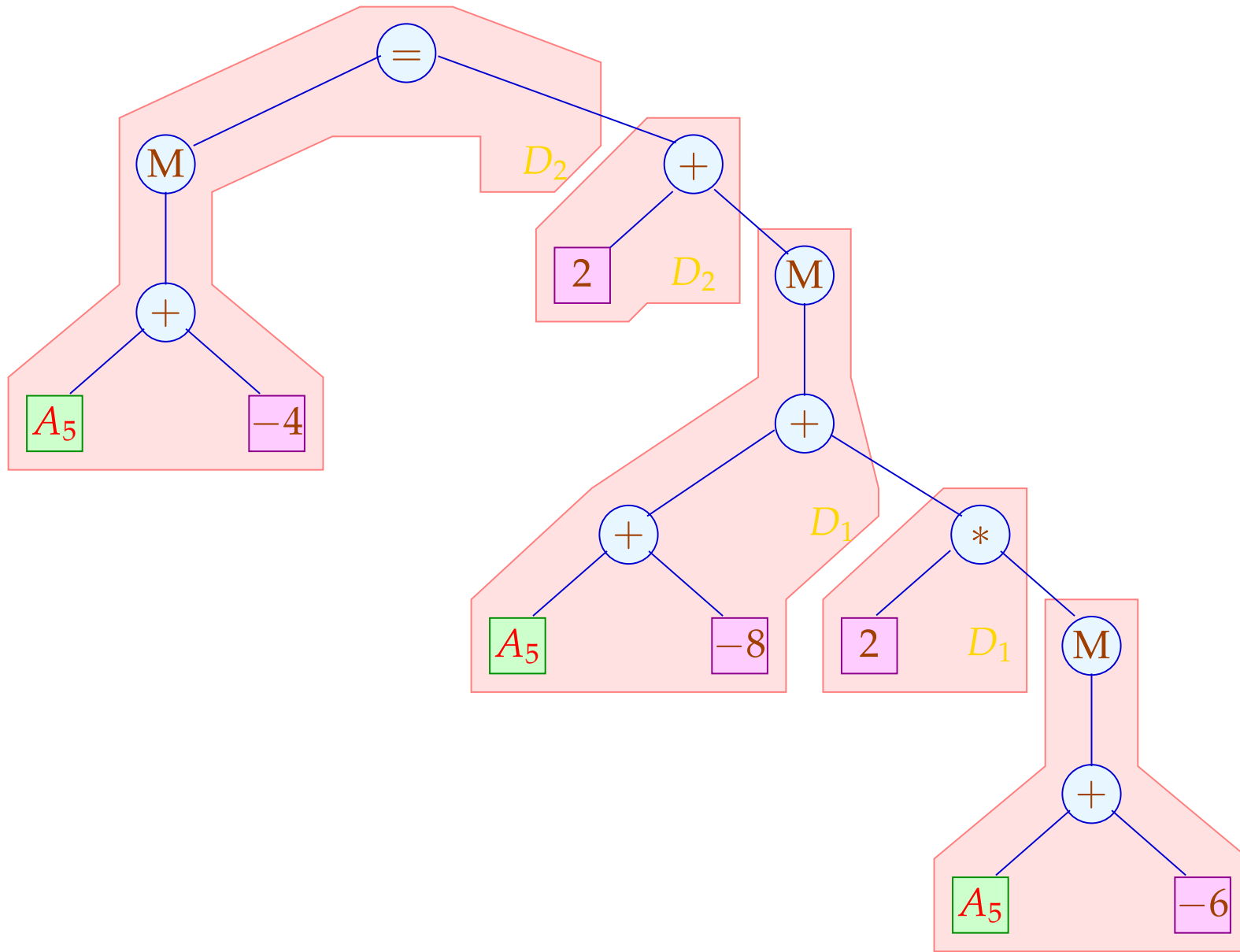
Gesamtkosten : 46











Eine alternative Code-Sequenz:

move.L	A_5, A_1	Kosten:	4
adda.L	$\#-6, A_1$	Kosten:	12
move	$(A_1), D_1$	Kosten:	8
mulu	$\#2, D_1$	Kosten:	44
move.L	A_5, A_2	Kosten:	4
adda.L	$\#-8, A_2$	Kosten:	12
adda.L	D_1, A_2	Kosten:	8
move	$(A_2), D_2$	Kosten:	8
addq	$\#2, D_2$	Kosten:	4
move.L	A_5, A_3	Kosten:	4
adda.L	$\#-4, A_3$	Kosten:	12
move	$D_2, (A_3)$	Kosten:	8
<i>Gesamtkosten :</i>			124

Diskussion:

- Die Folge **ohne komplexe Adressierungsarten** ist erheblich teurer :-)
- Sie benötigt auch mehr Hilfsregister :-)
- Die beiden Folgen sind nur äquivalent im Hinblick auf den Speicher — die Register haben anschließend verschiedene Inhalte ...
- Eine korrekte Folge von Instruktionen kann als eine **Pflasterung** des Syntaxbaums aufgefasst werden !!!

Genereller Ansatz:

- Wir betrachten Basis-Blöcke **vor der Registerverteilung**:

$$A = a + I;$$

$$D_1 = M[A];$$

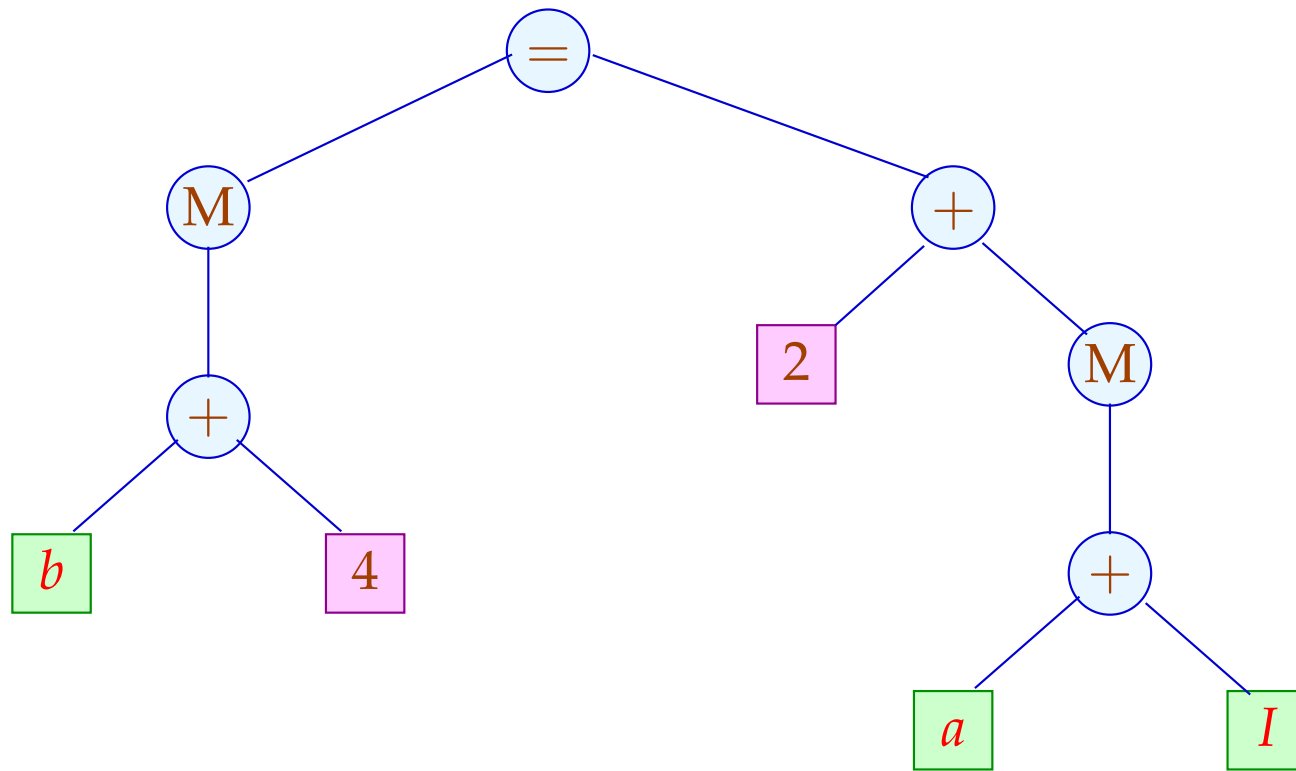
$$D_2 = D_1 + 2;$$

$$B = b + 4;$$

$$M[B] = D_2$$

- Wir fassen diese als **Folge von Bäumen** auf. **Wurzeln**:
 - Werte, die mehrmals verwendet werden;
 - Variablen, die am Ende des Blocks lebendig sind;
 - Stores.

... im Beispiel:



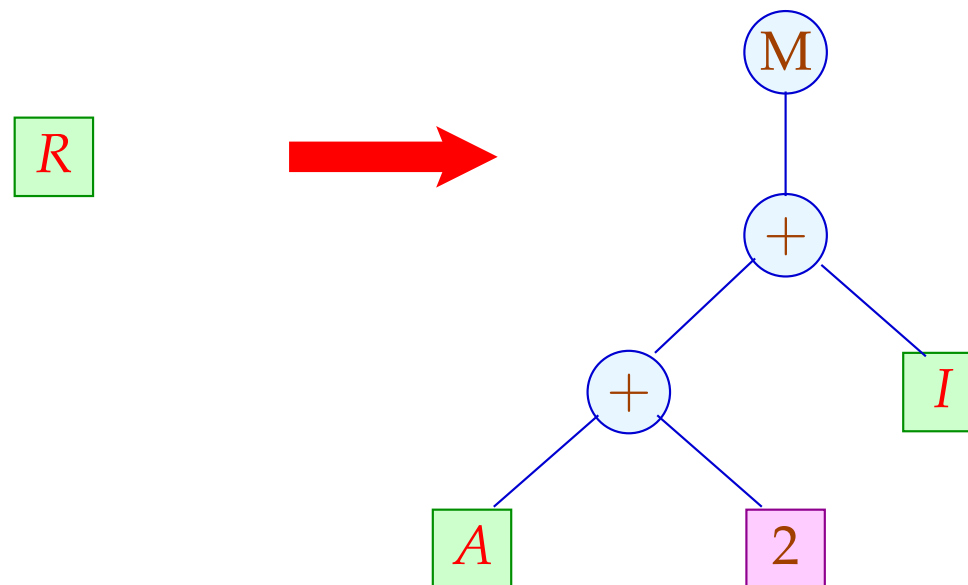
Die Hilfsvariablen A, B, D_1, D_2 sind vorerst verschwunden :-)

Idee:

Beschreibe den Effekt einer Instruktion als **Ersetzungsregel** auf Bäumen:

Die Instruktion: $R = M[A + 2 + D];$

entspricht zum Beispiel:

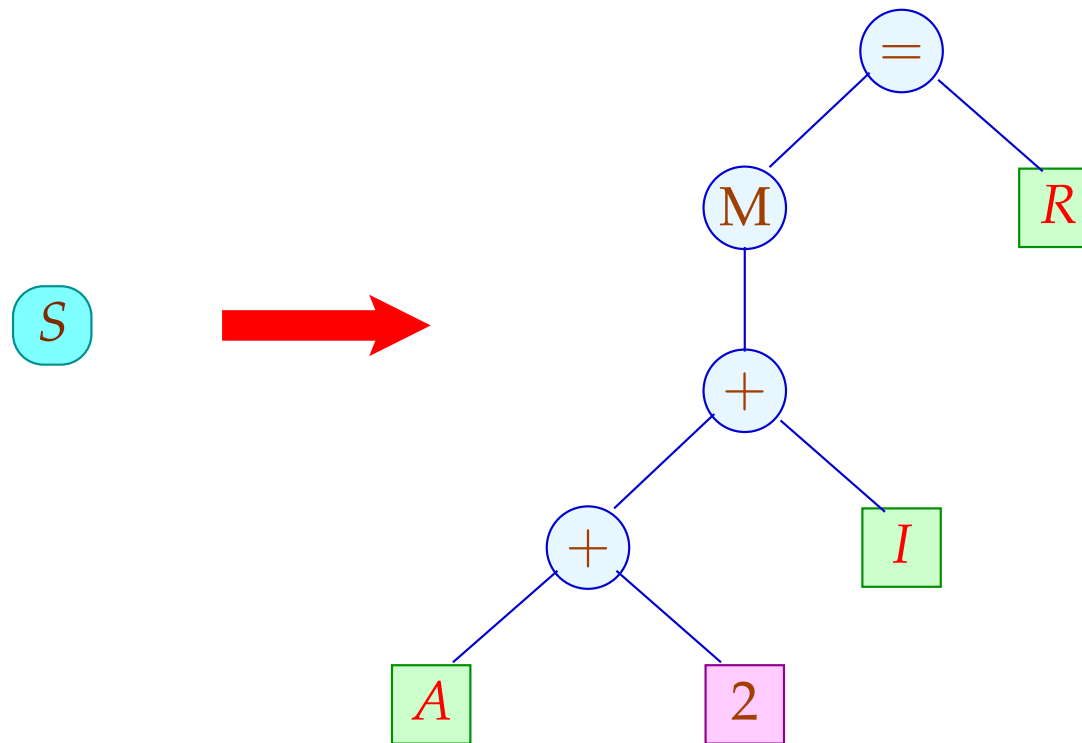


linke Seite	Ergebnisregister(klasse)
rechte Seite	berechneter Wert für Ergebnisregister
innere Knoten	<ul style="list-style-type: none"> • Load M • Arithmetik
Blätter	<ul style="list-style-type: none"> • Argumentregister(klassen) • Konstanten(klasse)

Die Grundidee erweitern wir (evt.) um eine Store-Operation.

Für die Instruktion: $M[A + 2 + D] = R;$

erlauben wir uns:



Die linke Seite S kommt nicht in rechten Seiten vor :-)

Spezifikation des Instruktionssatzes:

- | | | | |
|-----|----------------------------------|----|----------------|
| (1) | verfügbare Registerklassen | // | Nichtterminale |
| (2) | Operatoren und Konstantenklassen | // | Terminale |
| (3) | Instruktionen | // | Regeln |

⇒ reguläre Baumgrammatik

Triviales Beispiel:

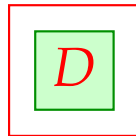
Loads :	Comps :	Moves :
$D \rightarrow M[A]$	$D \rightarrow c$	$D \rightarrow A$
$D \rightarrow M[A + A]$	$D \rightarrow D + D$	$A \rightarrow D$

- Registerklassen D (Data) und A (Address).
- Arithmetik wird nur für Daten unterstützt ...
- Laden nur für Adressen :-)
- Zwischen Daten- und Adressregistern gibt es Moves.

Target: $M[A + c]$

Aufgabe:

Finde Folge von Regelanwendungen, die das Target aus einem Nichtterminal erzeugt ...



Target: $M[A + c]$

Aufgabe:

Finde Folge von Regeln, die das Target aus einem Nichtterminal erzeugt ...



Target: $M[A + c]$

Aufgabe:

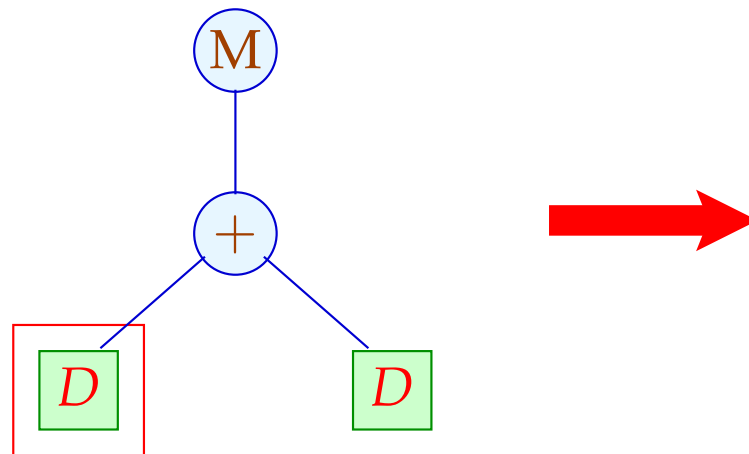
Finde Folge von Regelanwendungen, die das Target aus einem Nichtterminal erzeugt ...



Target: $M[A + c]$

Aufgabe:

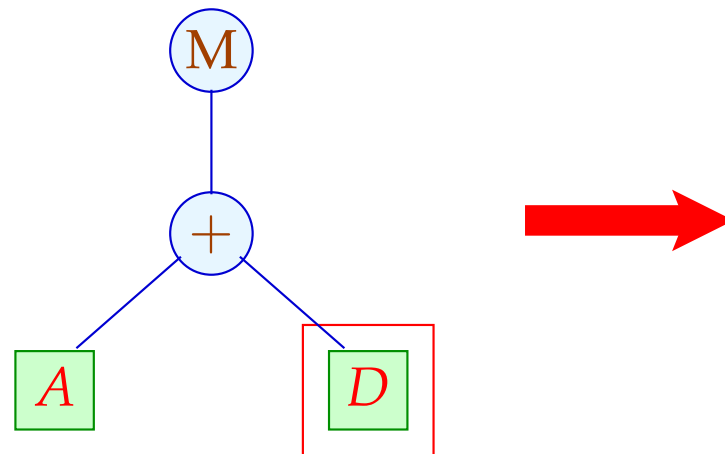
Finde Folge von Regelnanwendungen, die das Target aus einem Nichtterminal erzeugt ...



Target: $M[A + c]$

Aufgabe:

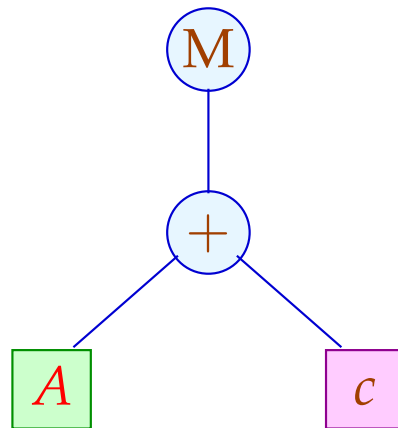
Finde Folge von Regelnanwendungen, die das Target aus einem Nichtterminal erzeugt ...



Target: $M[A + c]$

Aufgabe:

Finde Folge von Regelanwendungen, die das Target aus einem Nichtterminal erzeugt ...



Die **umgekehrte** Folge der Regelanwendungen liefert eine geeignete Instruktionsfolge :-)

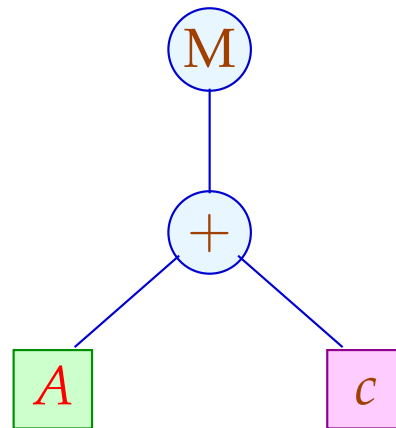
Verschiedene Ableitungen liefern verschiedene Folgen ...

Problem:

- Wie durchsuchen wir systematisch die Menge aller Ableitungen ?
- Wie finden wir die **beste** ??

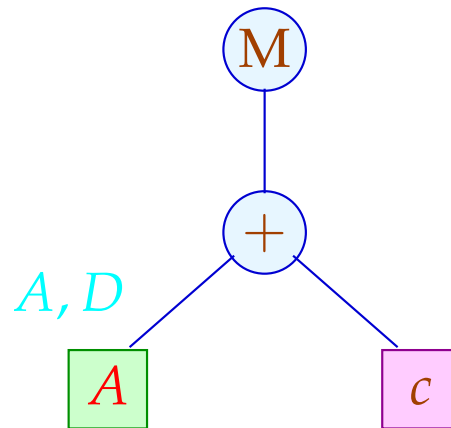
Beobachtung:

- Nichtterminale stehen stets an den **Blättern**.
- Statt eine Ableitung für das Target topdown zu raten, sammeln wir sämtliche Möglichkeiten bottom-up auf
 \implies **Tree parsing**
- Dazu lesen wir die Regeln **von rechts nach links ...**



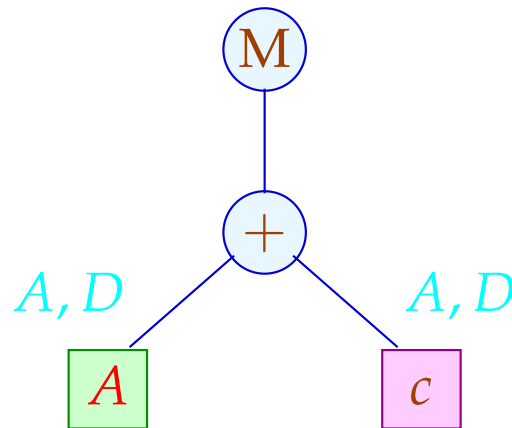
Beobachtung:

- Nichtterminale stehen stets an den **Blättern**.
- Statt eine Ableitung für das Target topdown zu raten, sammeln wir sämtliche Möglichkeiten bottom-up auf
 \implies **Tree parsing**
- Dazu lesen wir die Regeln **von rechts nach links ...**



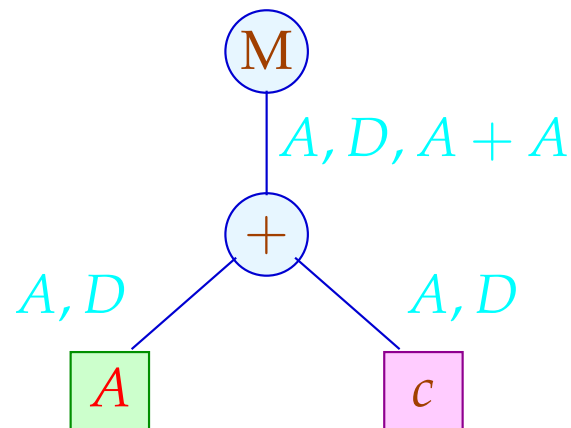
Beobachtung:

- Nichtterminale stehen stets an den **Blättern**.
- Statt eine Ableitung für das Target topdown zu raten, sammeln wir sämtliche Möglichkeiten bottom-up auf
 \implies **Tree parsing**
- Dazu lesen wir die Regeln **von rechts nach links ...**



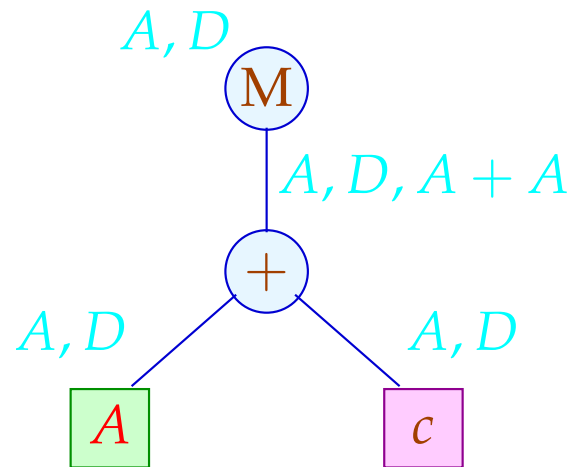
Beobachtung:

- Nichtterminale stehen stets an den **Blättern**.
- Statt eine Ableitung für das Target topdown zu raten, sammeln wir sämtliche Möglichkeiten bottom-up auf
 \implies **Tree parsing**
- Dazu lesen wir die Regeln **von rechts nach links ...**



Beobachtung:

- Nichtterminale stehen stets an den **Blättern**.
- Statt eine Ableitung für das Target topdown zu raten, sammeln wir sämtliche Möglichkeiten bottom-up auf
 \implies **Tree parsing**
- Dazu lesen wir die Regeln **von rechts nach links ...**



Für jeden Teilbaum t des Targets sammeln wir die Menge

$$Q(t) \subseteq \{S\} \cup \text{Reg} \cup \text{Term}$$

Reg die Menge der Registerklassen,

Term die Menge der Teilbäume rechter Seiten — auf mit:

$$Q(t) = \{s \mid s \Rightarrow^* t\}$$

Diese ergeben sich zu:

$$Q(R) = \text{Move} \{R\}$$

$$Q(c) = \text{Move} \{c\}$$

$$Q(a(t_1, \dots, t_k)) = \text{Move} \{s = a(s_1, \dots, s_k) \in \text{Term} \mid s_i \in Q(t_i)\}$$

// normalerweise $k \leq 2$:-)

Die Hilfsfunktion **Move** bildet den Abschluss unter
Regelanwendungen:

$$\text{Move}(L) \supseteq L$$

$$\text{Move}(L) \supseteq \{R \in \text{Reg} \mid \exists s \in L : R \rightarrow s\}$$

Die kleinste Lösung dieses Constraint-Systems lässt sich aus der
Grammatik in **linearer** Zeit berechnen :-)

// Im Beispiel haben wir in $Q(t)$ auf s verzichtet,
// falls s kein **echter** Teilterm einer rechten Seite ist :-)

Auswahlkriterien:

- Länge des Codes;
- Laufzeit der Ausführung;
- Parallelisierbarkeit;
- ...

Achtung:

Die Laufzeit von Instruktionen kann vom Kontext abhängen !!?

Vereinfachung:

Jede Instruktion r habe Kosten $c[r]$.

Die Kosten einer Instruktionsfolge sind **additiv**:

$$c[r_1 \dots r_k] = c[r_1] + \dots + c[r_k]$$

	c	Instruktion
0	3	$D \rightarrow M[A + A]$
1	2	$D \rightarrow M[A]$
2	1	$D \rightarrow D + D$
3	1	$D \rightarrow c$
4	1	$D \rightarrow A$
5	1	$A \rightarrow D$

Aufgabe:

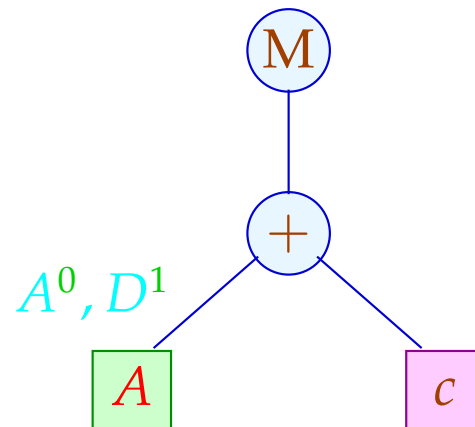
Wähle eine Instruktionsfolge mit minimalen Kosten !

Idee:

Sammele Ableitungen bottom-up auf unter

- * Kostenkalkulation und
- * Auswahl.

... im Beispiel:

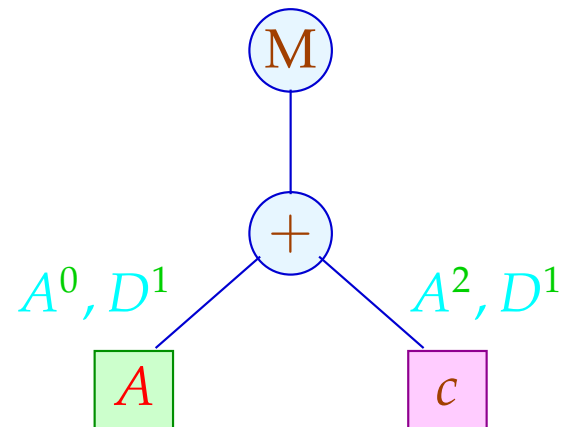


Idee:

Samme Ableitungen bottom-up auf unter

- * Kostenkalkulation und
- * Auswahl.

... im Beispiel:

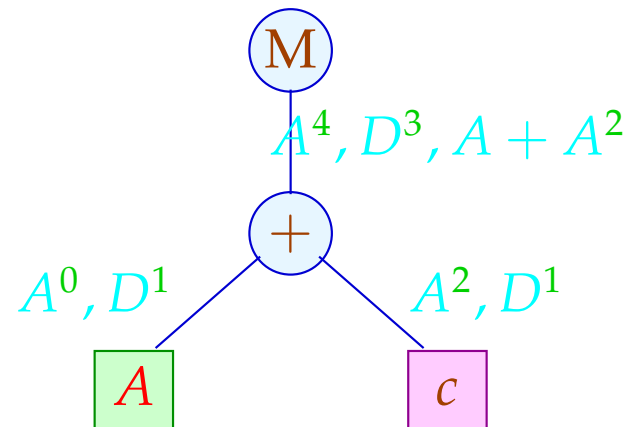


Idee:

Sammele Ableitungen bottom-up auf unter

- * Kostenkalkulation und
- * Auswahl.

... im Beispiel:

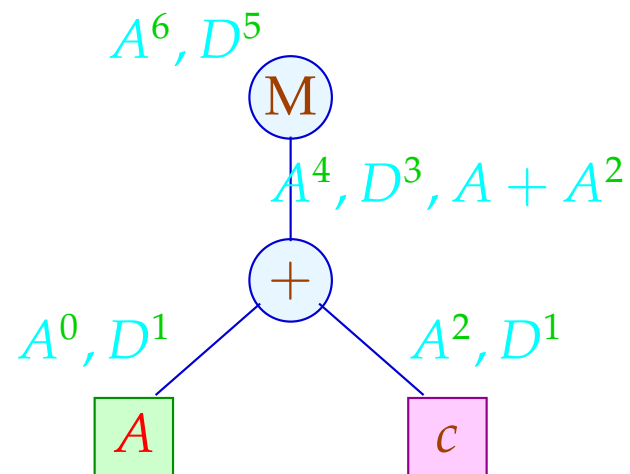


Idee:

Samme Ableitungen bottom-up auf unter

- * Kostenkalkulation und
- * Auswahl.

... im Beispiel:

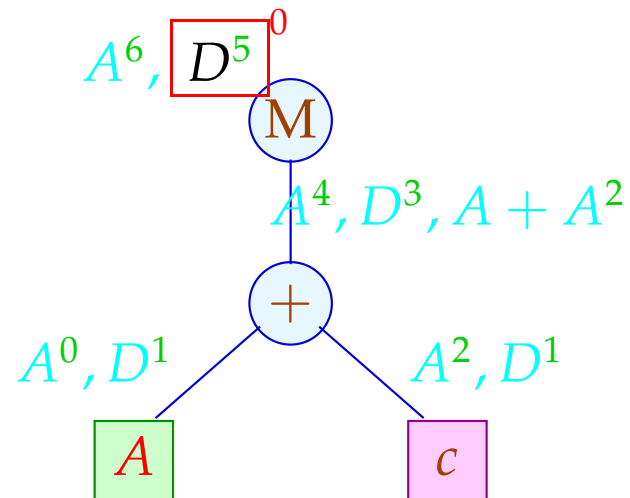


Idee:

Samme Ableitungen bottom-up auf unter

- * Kostenkalkulation und
- * Auswahl.

... im Beispiel:

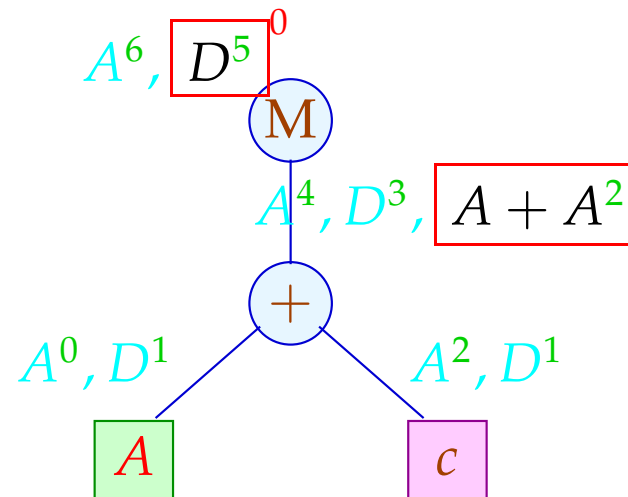


Idee:

Samme Ableitungen bottom-up auf unter

- * Kostenkalkulation und
- * Auswahl.

... im Beispiel:

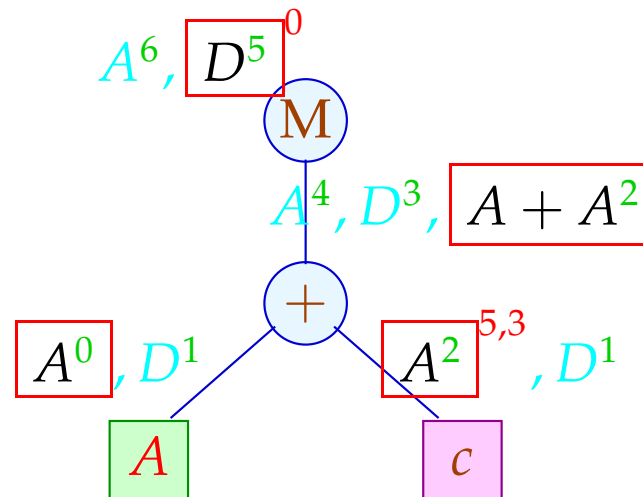


Idee:

Samme Ableitungen bottom-up auf unter

- * Kostenkalkulation und
- * Auswahl.

... im Beispiel:



Kostenkalkulation:

$$c_t[s] = c_{t_1}[s_1] + \dots + c_{t_k}[s_k] \quad \text{falls } s = a(s_1, \dots, s_k), t = a(t_1, \dots, t_k)$$

$$c_t[R] = \bigcap \{c[R, s] + c_t[s] \mid s \in Q(t)\} \quad \text{wobei}$$

$$c[R, s] \leq c[r] \quad \text{falls } r : R \rightarrow s$$

$$c[R, s] \leq c[r] + c[R', s] \quad \text{falls } r : R \rightarrow R'$$

Das Constraint-System für $c[R, s]$ kann in Zeit $\mathcal{O}(n \cdot \log n)$ gelöst werden — falls n die Anzahl der Paare R, s ist :-)

Für jedes R, s liefert die Fixpunkt-Berechnung eine Folge:

$$\pi[R, s] : R \Rightarrow R_1 \Rightarrow \dots \Rightarrow R_k \Rightarrow s$$

deren Kosten gerade $c[R, s]$ ist :-)

Mithilfe der $\pi[R, s]$ lässt sich eine billigste Ableitung topdown rekonstruieren :-)

Im Beispiel:

$$D_2 = c;$$

$$A_2 = D_2;$$

$$D_1 = M[A_1 + A_2];$$

mit Kosten 5. Die Alternative:

$$D_2 = c;$$

$$D_3 = A_1;$$

$$D_4 = D_3 + D_2;$$

$$A_2 = D_4;$$

$$D_1 = M[A_2];$$

hätte Kosten 7 :-)