Arquitetura de Sistemas Embarcados

Edna Barros *(ensb @cin.ufpe.br)*

Centro de Informática – UFPE

Introdução a Arquitetura ARM (Advanced RISC Machine)

História do ARM

- Originalmente significava:
  - ARM – Acorn RISC Machine (1983 – 1985)
  - Acorn Computers Limited, Cambridge, England
- ARM – Advanced RISC Machine 1990
  - ARM Limited, 1990
  - ARM tem sido licenciado para diferentes fabricantes
  - Tornou-se líder de mercado para aplicações embarcadas de baixa potência

- O processador ARM processor é um processador RISC (Reduced Instruction Set Computer)
- ARM foi o primeiro microprocessador RISC desenvolvido para uso comercial
- A combinação de um hardware simples com um repertório de instruções reduzido permite eficiência no consumo de potência e tamanho reduzido

O Processador ARM

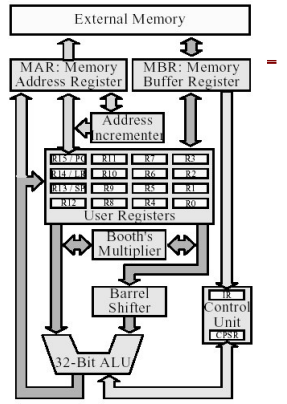
- Um dos *cores* mais licenciados e mais vendidos
- Usado em equipamentos móveis devido ao baixo consumo de potência e desempenho razoável
- Várias extensões:
  - THUMB: instruções de 16 bits
  - JAZELLE: máquina virtual JAVA

O Processador ARM

- *Cores:* ARM6, ARM7, ARM9, ARM10, ARM11
- Extensões: THUMB, JAZELLE, etc..
- IP-Blocks: UART, GPIO, controladores de memória

CPU	Description	ISA	Process	Voltage	Area mm2	Power mW	Clock / MHz	Mips / MHz
ARM7TD MI	Core	V4T	0.18u	1.8V	0.53	<0.25	60-110	0.9
ARM7TD MI-S	Synthesizable core	V4T	0.18u	1.8V	<0.8	<0.4	>50	0.9
ARM9TD MI	Core	V4T	0.18u	1.8V	1.1	0.3	167-220	1.1
ARM920T	Macrocell 16+16kB cache	V4T	0.18u	1.8V	11.8	0.9	140-200	1.05
ARM940T	Macrocell 8+8kB cache	V4T	0.18u	1.8V	4.2	0.85	140-170	1.05
ARM9E-S	Synthesizable core	V5TE	0.18u	1.8V	?	~1	133-200	1.1
ARM1020 E	Macrocell 32+32kB cache	V5TE	0.15u	1.8V	~10	~0.85	200-400	1.25

ARM-CPU



O Processador ARM

- Processador RISC de 32 bits
  - Instruções de 32 bits
- 16 registradores de 32 bits (37 registradores internos)
- Pipeline (ARM7: 3 estágios)
- Cache
- Tipos de Dados de 8, 16 e 32 bits
- 7 modos de operação :
  - Usr, fiq, irq, abt, sys, und
- Estrutura simples
  - Baixo consumo/ bom desempenho

Modos de Operação

O Processador ARM possui 7 modos de operação (exceções):

- User mode é modo usual de execução de programas de usuário
- Exceções:
  - Fast Interrupt (FIQ) mode suporta transferência de dados
  - Interrupt (IRQ) mode é usado para tratamento de interrupções
  - Supervisor mode é um modo protegido para o sistema operacional

- Exceções:
  - Abort mode executa após a interrupção de busca antecipada de dado ou instrução
  - System mode é um modo privilegiado de usuário para o S.O.
  - Undefined mode executa quando instrução indefinida é executada

Modelo ARM para o Programador

16 Registradores visíveis:

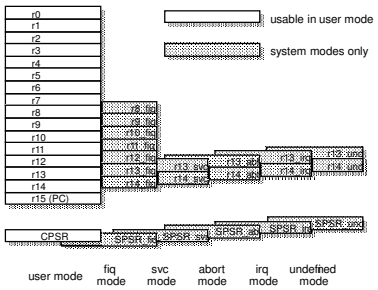
- Quinze registradores de propósito geral (r0, r1, r2, r3, ..., r12)
- Registrador r13 é o stack-pointer
- Registrador r14 guarda endereço de retorno
- O contador de programa - PC (r15)
- O Registrador de Status (CPSR)

Registradores usados no modo de usuário

Outros registradores são usados nos modos privilegiados e de exceção

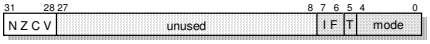
Registradores do ARM

- Modo de Usuário
  - 15 Registradores de Propósito Geral
  - PC, CPSR (Registrador de Status)
- Registradores restantes são usados para programação a nível de sistema e tratamento de exceções



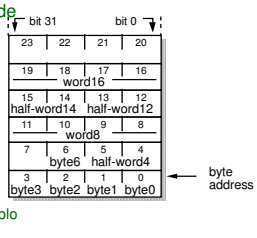
Registrador de Status do ARM CPSR

- N (Negative), Z (Zero), C (Carry), V (Overflow)
- mode – controla modo do processador
- T – controla repertório de instruções
  - T = 1 – repertório de instruções de 16-bit (Thumb instructions)
  - T = 0 – repertório de instruções de 32-bit (ARM instructions)
- I F – desabilita interrupções



Organização de Memória do ARM

- Array linear de bytes numerados de 0 a $2^{32} - 1$
- Tipos de dados
  - bytes (8 bits)
  - half-words (16 bits)
    - sempre alinhadas no limite de 2-bytes (iniciam em endereço par)
  - words (32 bits)
    - sempre alinhadas no limite de 4-bytes (iniciam em endereço múltiplo de 4)



Repertório de Instruções ARM

- Instruções de Processamento de Dados
- Instruções de Transferência de Dados
- Instruções de Fluxo de Controle

Instruções de Processamento de Dados

- Classes de instruções de Processamento de Dados
  - Operações aritméticas
  - Operações lógicas (nível de bit)
  - Operações de Movimentação entre registradores
  - Operações de Comparação
- Operandos: 32-bits;
  existem 3 maneiras de especificar os operandos
  - Operandos estão em registradores
  - O segundo operando pode ser uma constante (imediado)
  - Operando no registrador de deslocamento
- Resultado: 32-bits, armazenado em registrador
  - Multiplicação produz um resultado de 64-bits

Instruções de Processamento de Dados

- Formato

function	operand 1 address	operand 2 address	operand 3 address

- Todos os operandos são de 32 bits e estão em registradores
- O resultado também é armazenado em um registrador

Instruções de Processamento de Dados

Operações Aritméticas

ADD r0, r1, r2	r0 := r1 + r2
ADC r0, r1, r2	r0 := r1 + r2 + C
SUB r0, r1, r2	r0 := r1 - r2
SBC r0, r1, r2	r0 := r1 - r2 + C - 1
RSB r0, r1, r2	r0 := r2 – r1
RSC r0, r1, r2	r0 := r2 – r1 + C - 1

Operações Lógicas com Bits

AND r0, r1, r2	r0 := r1 and r2
ORR r0, r1, r2	r0 := r1 or r2
EOR r0, r1, r2	r0 := r1 xor r2
BIC r0, r1, r2	r0 := r1 and (not) r2

Movimentação de Registradores

MOV r0, r2	r0 := r2
MVN r0, r2	r0 := not r2

Operações de Comparação

CMP r1, r2	set cc on r1 - r2
CMN r1, r2	set cc on r1 + r2
TST r1, r2	set cc on r1 and r2
TEQ r1, r2	set cc on r1 xor r2

Instruções Aritméticas

- Operandos Imediatos:
  Constante = (0->255) x 2^{2n}, 0 <= n <= 12

ADD r3, r3, #3	r3 := r3 + 3
AND r8, r7, #&ff	r8 := $r7_{[7:0]}$, & for hex

- Operandos em Registrador de Deslocamento
  - O segundo operando está sujeito a uma operação de deslocamento antes que seja combinado com o primeiro operando

ADD r3, r2, r1, LSL #3	r3 := r2 + 8 x r1
ADD r5, r5, r3, LSL r2	r5 := r5 + 2^{r2} x r3

Operações Lógicas

- Operações Booleanas

```
AND r0, r1, r2        ; r0 :=r1 and r2
ORR r0, r1, r2        ; r0 :=r1 or r2
EOR r0, r1, r2        ; r0 :=r1 xor r2
BIC  r0, r1, r2       ; r0 :=r1 and not r2
```


Operações de Movimentação de Registradores

```
MOV  r0, r2           ; r0 := r2
MVN  r0, r2           ; r0 := not r2
```

MVN: o registrador destino recebe o registrador fonte com o bits invertidos

Operações de Comparação

- Só afetam os flags (N, Z, C and V) no CPSR

```
CMP r1, r2      ;set cc on r1 – r2
CMN r1, r2      ;set cc on r1 + r2
TST r1, r2      ;set cc on r1 and r2
TEQ r1, r2      ;set cc on r1 xor r2
```


Registrador de Deslocamento

- O ARM não possui instruções de deslocamento
- O registrador de deslocamento permite o deslocamento de um operando de instrução aritmética

- Barrel Shifter- Deslocamento para Esquerda
  - LSL #5 => multiplica por 2^5 => multiplica por 32
- Barrel Shifter- Deslocamento para Direita
  - LSR #5 => divide por 2^5 => divide por 32

Deslocando Operandos

- Por exemplo,

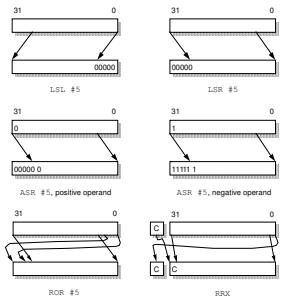
  ADD r3, r2, r1, LSL #3 ; r3 := r2 + 8 x r1

'LSL' indica 'logical shift left pelo número de bits especificado', que é igual a 3

- '#' indica valor imediato.

Operações de Deslocamento ARM

- LSL – Deslocamento Lógico para Esquerda
- LSR – Deslocamento Lógico para Direita
- ASR – Deslocamento Aritmético para Direita
- ROR – Rotação para Direita
- RRX – Rotação para Direita



Setando os Códigos de Condição – FLAGS

- Qualquer instrução pode setar os códigos de condição (N, Z, V, e C)
  - Para todas as instruções (exceto para a operação de comparação) uma requisição deve ser feita explicitamente
  - Em linguagem de montagem esta requisição é indicada pela adição de um `S` ao opcode
  - Exemplo (r3-r2 := r1-r0 + r3-r2)

```
ADDS r2, r2, r0   ; carry out to C
ADC r3, r3, r1    ; ... add into high word
```

Setando os Códigos de Condição – FLAGS

- Operações aritméticas setam todos os flags (N, Z, C, and V)
- Operações lógicas e de move setam N e Z
  - Preserva V e C quando não se trata de operações de deslocamento, ou setam C de acordo com a operação de deslocamento realizada no operando

Multiplicação

- Exemplo (Multiply, Multiply-Accumulate)

MUL r4, r3, r2	r4 := [r3 x r2]$_{<31:0>}$
MLA r4, r3, r2, r1	r4 := [r3 x r2 + r1] $_{<31:0>}$

- Nota
  - 32-bits menos significativos são colocados no registrador de resultados, os outros são ignorados
  - Segundo operando imediato não é suportado
  - Registrador de resultado pode ser diferente de registradores fonte
  - Se bit `S` é setado então V é preservado e C não possui siginificado

Instruções de Transferência de Dados

- Instruções Simples de load e store
  - Transferência de um dado (byte, half-word, word) entre registradores ARM e memória
- Instruções de Múltiplos load e store
  - Permite a transferência de uma grande quantidade de dados
  - Usado para entrada e saída de subrotina para salvar e restaurar registradores de trabalho e para copiar blocos de dados na memória
- Instruções de swap de registradores simples
  - Toda a transferência entre registrador e memória em uma instrução
  - Usado na implementação de semáforos para garantir exclusão mutua no acesso a dados compartilhados

Instruções de Transferência de Dados

Load e Store simples

Endereçamento de Registrador Indireto

LDR r0, [r1]	r0 := mem_{32}[r1]
STR r0, [r1]	mem_{32}[r1] := r0

Nota: r1 armazena endereço de palavra (2 LSBs são 0)

LDRB r0, [r1]	r0 := mem_{8}[r1]

Nota: nenhuma restrição para r1

Endereçamento de Base+offset (offset até 4K bytes)

LDR r0, [r1, #4]	r0 := mem_{32}[r1 +4]

Endereçamento auto-indexado

LDR r0, [r1, #4]!	r0 := mem_{32}[r1 + 4] r1 := r1 + 4

Endereçamento Pós-indexado

LDR r0, [r1], #4	r0 := mem_{32}[r1] r1 := r1 + 4

Instruções de Transferência de Dados

```
COPY:   ADR r1, TABLE1    ; r1 points to TABLE1
        ADR r2, TABLE2    ; r2 points to TABLE2
LOOP:   LDR r0, [r1]
        STR r0, [r2]
        ADD r1, r1, #4
        ADD r2, r2, #4
        ...
TABLE1: ...
TABLE2:...
```

```
COPY:   ADR r1, TABLE1    ; r1 points to TABLE1
        ADR r2, TABLE2    ; r2 points to TABLE2
LOOP:   LDR r0, [r1], #4
        STR r0, [r2], #4
        ...
TABLE1: ...
TABLE2:...
```


Instruções de Transferência de Dados

Multiple register data transfers

LDMIA r1, {r0, r2, r5}	r0 := mem_{32}[r1] r2 := mem_{32}[r1 + 4] r5 := mem_{32}[r1 + 8]

Notas: 1. qualquer subconjunto (ou todos) os registradores podem ser transferidos em uma única instrução

2. a ordem dos registradores é insignificante

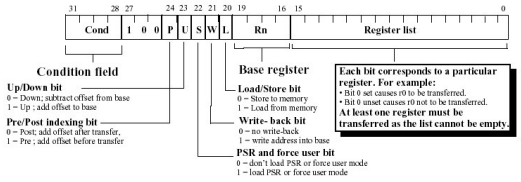
3. incluir o r15 na lista causará mudança no fluxo de execução

Organizações de Pilha

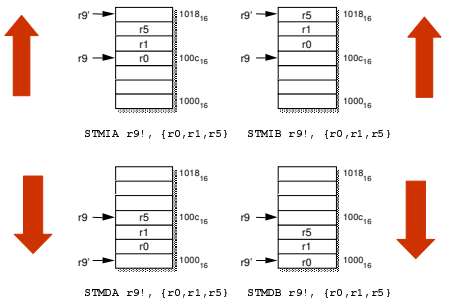
- FA – ascendente full
- EA – ascendente vazia
- FD – descendente full
- ED – descendente vazia

- Cópia de Bloco
  - Dado deve ser armazenado antes ou abaixo do endereço guardado no registrador base
  - Incremento ou decremento do endereço inicia antes ou depois de armazenamento do primeiro valor

Instruções de Transferência de Dados



Modos de endereçamento para Transferências Múltiplas



O Mapeamento entre a pilha e cópia de blocos

		Ascending Full	Ascending Empty	Descending Full	Descending Empty
Increment	Before	STMIB STMFA			LDMIB LDMED
	After		STMIA STMEA	LDMIA LDMFD	
Decrement	Before		LDMDB LDMEA	STMDB STMFD	
	After	LDMDA LDMFA			STMDA STMED

Instruções de Controle de Fluxo

Branch	Interpretation	Normal uses
B	Unconditional	Always take this branch
BAL	Always	Always take this branch
BEQ	Equal	Comparison equal or zero result
BNE	Not equal	Comparison not equal or non-zero result
BPL	Plus	Result positive or zero
BMI	Minus	Result minus or negative
BCC	Carry clear	Arithmetic operation did not give carry-out
BLO	Lower	Unsigned comparison gave lower
BCS	Carry set	Arithmetic operation gave carry-out
BHS	Higher or same	Unsigned comparison gave higher or same
BVC	Overflow clear	Signed integer operation; no overflow occurred
BVS	Overflow set	Signed integer operation; overflow occurred
BGT	Greater than	Signed integer comparison gave greater than
BGE	Greater or equal	Signed integer comparison gave greater or equal
BLT	Less than	Signed integer comparison gave less than
BLE	Less or equal	Signed integer comparison gave less than or equal
BHI	Higher	Unsigned comparison gave higher
BLS	Lower or same	Unsigned comparison gave lower or same

Execução Condicional

- Execução condicional evita instruções de desvio
- Exemplo

```
        CMP r0, #5;
        BEQ BYPASS      ; if (r0!=5) {
        ADD r1, r1, r0  ;   r1:=r1+r0-r2
        SUB r1, r1, r2  ; }
BYPASS: ...
```

Com execução condicional

```
        CMP r0, #5      ;
        ADDNE r1, r1, r0 ;
        SUBNE r1, r1, r2 ;
        ...
```

Nota: condições são adicionadas ao opcode

```
; if ((a==b) && (c==d)) e++;

CMP r0, r1
CMPEQ r2, r3
ADDEQ r4, r4, #1
```


Execução Condicional

Code	Suffix	Flags	Meaning
0000	EQ	Z set	equal
0001	NE	Z clear	not equal
0010	CS	C set	unsigned higher or same
0011	CC	C clear	unsigned lower
0100	MI	N set	negative
0101	PL	N clear	positive or zero
0110	VS	V set	overflow
0111	VC	V clear	no overflow
1000	HI	C set and Z clear	unsigned higher
1001	LS	C clear or Z set	unsigned lower or same
1010	GE	N equals V	greater or equal
1011	LT	N not equal to V	less than
1100	GT	Z clear AND (N equals V)	greater than
1101	LE	Z set OR (N not equal to V)	less than or equal
1110	AL	(ignored)	always

Table 4-2: Condition code summary

Instruções Branch and link

- Desvio para subrotina (r14 armazena endereço de retorno)

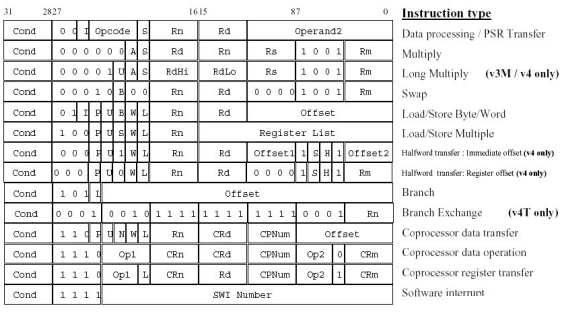
```
        BL SUBR ; branch to SUBR
        ..      ; return here

SUBR:   ..      ; SUBR entry point
        MOV pc, r14 ; return
```

- Subrotinas aninhadas

```
        BL SUB1
        ..
SUB1:   ; save work and link register
        STMFD r13!, {r0-r2,r14}
        BL SUB2
        ..
        LDMFD r13!, {r0-r2,pc}
SUB2:   ..
        MOV pc, r14 ; copy r14 into r15
```


Formato das Instruções do ARM



Repertório de Instruções ARM

- Arquitetura Load-store
  - operandos armazenados em registradores
  - load/store – únicas instruções que acessam a memória
- Instruções
  - Processamento de Dados – utiliza e modifica valores de registradores
  - Transferência de Dados – copia valores de memória em registradores (load) ou copia valores de registradores em memória (store)
  - Controle de Fluxo
    - branch
    - branch-and-link – salva endereço de retorno
    - trapping – chamada de supervisor

Repertório de Instruções do ARM

- Instruções de processamento de dados com três endereços
- Execução condicional para todas as instruções
- Instruções de load/store para multiplos registradores
- Habilidade de realizar uma operação de deslocamento e uma operação de ALU em um único ciclo
- Extensão do repertório de instruções através do co-processador incluindo mais registradores e tipos de dados
- Representação das instruções com 16 bits na arquitetura Thumb

Exceções

Os vários modos de operação do processador

Exceções

- Exceções são geradas por fontes internas ou externas ao programa em execução: evento de dispositivo ou instrução não definida
- Mais que uma exceção pode acontecer ao mesmo tempo
- Estado do processador antes da exceção deve ser preservado
- ARM suporta 7 tipos de exceções

Modos de Operação

O Processador ARM possui 7 modos de operação:

- User mode é modo usual de execução de programas de usuário
- Fast Interrupt (FIQ) mode suporta transferência de dados
- Interrupt (IRQ) mode é usado para tratamento de interrupções
- Supervisor mode é um modo protegido para o sistema operacional

- Abort mode executa após a interrupção de busca antecipada de dado ou instrução
- System mode é um modo privilegiado de usuário para o S.O.
- Undefined mode executa quando instrução indefinida é executada

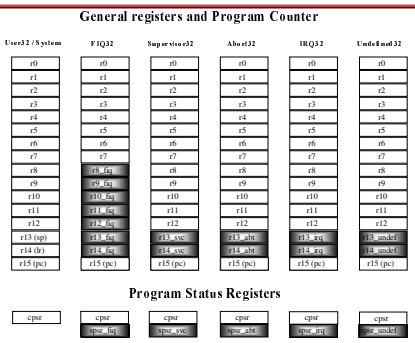
Tipos de Exceções

Exception	Mode	Normal Address
Reset	Supervisor	0x00000000
Undefined instruction	Undefined	0x00000004
SWI	Supervisor	0x00000008
Prefetch abort	Abort	0x0000000C
Data abort	Abort	0x00000010
IRQ	IRQ	0x00000018
FIQ	FIQ	0x0000001C

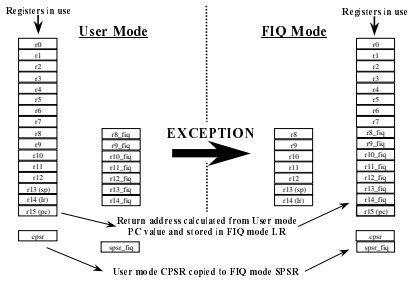
Exceções ARM

- Tratamento de Exceções
  - Estado corrente é salvo através da cópia de PC no registrador r14_exc e CPSR em SPSR_exc (exc significa para tipo exceção)
  - Modo de operação do processador é mudado para o tipo apropriado de exceção
  - PC é forçado a ter um valor entre 00_{16} e $1C_{16}$, sendo o valor particular dependente do tipo de exceção
  - Instrução na localização do PC é forçada a conter um desvio para a rotina de tratamento de exceções (the vector address); a rotina de tratamento usará o registrador r13_exc, o qual é normalmente inicializado para apontar para pilha na memória, onde registradores serão salvos
  - retorno: restaurar registradores de usuário, então restaurar PC e CPSR (atomicamente)

Organização dos Registradores



Exemplo: Modo de Usuário para FIQ

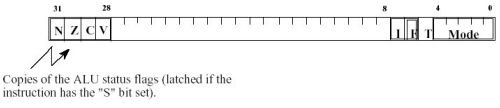


Instruções de Transferências de registradores de Controle

- As instruções MRS e MSR permitem que o conteúdo de registradores de controle sejam transferidos para registradores de propósito geral
  - Todos os bits ou apenas os bits de flags podem ser transferidos
- Sintaxe:
  - `MRS{<cond>} Rd,<psr>  ; Rd = <psr>`
  - `MSR{<cond>} <psr>,Rm  ; <psr> = Rm`
  - `MSR{<cond>} <psrf>,Rm  ; <psrf> = Rm`

  onde
  - `<psr> = CPSR, CPSR_all, SPSR or SPSR_all`
  - `<psrf> = CPSR_flg or SPSR_flg`
- Endereçamento imediato também é possível:
  - `MSR{<cond>} <psrf>,#Immediate`
  - Os quatro bits mais significativos são os flags

Instruções de Transferências de registradores de Controle

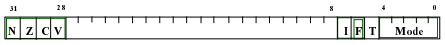


Copies of the ALU status flags (latched if the instruction has the "S" bit set).

* **Condition Code Flags**
  N = **N**egative result from ALU flag.
  Z = **Z**ero result from ALU flag.
  C = ALU operation **C**arried out
  V = ALU operation o**V**erflowed
* **Mode Bits**
  M[4:0] define the processor mode.
* **Interrupt Disable bits.**
  I = 1, disables the IRQ.
  F = 1, disables the FIQ.
* **T Bit (Architecture v4T only)**
  T = 0, Processor in ARM state
  T = 1, Processor in Thumb state

Usando instruções MRS e MSR

- Os bits reservados não podem ser alterados



Estratégia de uso:

Copia PSR para registrador
- Modifica bits
- Copia registrador atualizado para PSR

- Nota:
  - No modo usuário apenas os bits de flags podem ser modificados

Quando uma exceção ocorre....

R14_<tipo_exceção> =endereço de retorno

SPSR_< tipo_exceção > = CPSR

CPSR[4:0] = Número do modo (exceção)

CPSR[5] = 0 /* Execute in ARM state */

Se < tipo_exceção > == Reset ou FIQ então

CPSR[6] = 1 /* Desabilita interrupções rápidas */

/* caso contrário CPSR[6] permanece inalterado */

CPSR[7] = 1 /*Desabilita interrupções normais*/

PC = endereço de tratamento

Quando uma exceção ocorre...

- No retorno, a rotina de tratamento:
  - Restaura CPSR de SPSR_< tipo_exceção >
  - Restaura PC de LR_< tipo_exceção >

Reset

- A ativação do RESET para imediatamente a execução da instrução corrente
- O processador inicia a execução nos endereços 0x00000000 ou 0xFFFF0000 no modo supervisor com interrupções desabilitadas

Reset (Cont.)

```
R14_SVC     =     valor imprevisível
SPSR_svc    =     valor imprevisível
CPSR [4:0]  =     0b10011/*Entra no modo supervisor*/
CPSR  [5]   =     0          /* Executa modo ARM */
CPSR [6]    =     1          /* Desabilita interrup. rápidas */
CPSR [7]    =     1          /*Desabilita interrupções
   normais*/
PC     =     0x00000000
```


Exceção de Instrução Indefinida

- Se o processador executa uma instrução de co-processador, ele espera pelo processador externo reconhecer que a instrução será executada. Se não há resposta do co-processador, uma exceção de instrução indefinida ocorre
- Este tipo de exceção pode ser usada para emular um co-processador em software ou aumentar o repertório de instruções com instruções em software

Exceção de Instrução Indefinida

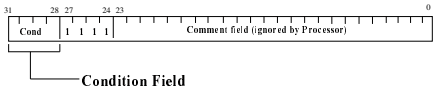
```
R14_und = endereço de retorno
SPSR_und = CPSR
CPSR [4:0]  = 0b11011 ;enter undefined mode
CPSR [5] = 0          ;execute in ARM state
/*CPSR [6] is unchanged */
CPSR [7] = 1          ; disable normal interrupts
PC = 0x00000004
Retorno após emular a instrução:
MOV PC, r14
```

Chamadas de Supervisor

- Supervisor é um programa que opera em modo privilegiado – pode executar instruções que não são executadas no modo usuário
  - Exemplo: enviar texto para display
- ARM ISA inclui SWI (SoftWare Interrupt)

```
; output r0[7:0]
SWI SWI_WriteC
; retorno de um programa de usuário para monitor
SWI SWI_Exit
```


Software Interrupt (SWI)



- Uma interrupção de software SWI pode ser usada para implementar uma instrução definida pelo usuário
- Ela causa uma mudança para modo supervisor e a rotina de tratamento é executada.
- A rotina de tratamento depende do conteúdo do campo de comentário
- O mecanismo SWI permite que o S.O. implemente um conjunto de instruções privilegiadas, que podem ser executadas no modo de usuário

Software Interrupt

- R14_svc = endereço de retorno
- SPSR_svc = CPSR ;Enter Supervisor mode
- CPSR [4:0] = 0b10011 ;Execute in ARM state
- /* CPSR [6] is unchanged */
- CPSR [7] = 1 /*Disable normal interrupts */
- PC = 0x00000008
- Para retornar após executar SWI:
  MOVS PC, r14

Prefetch Abort

- A exceção de Prefetch Abort é gerada se o processador tenta executar uma instrução inválida
- Na arquitetura ARM, uma exceção Prefetch Abort pode ser gerada quando executado uma instrução BKPT (break-point).

Prefetch Abort

R14_abt = endereço da instrução abortada + 4

SPSR_abt = CPSR

CPSR [4:0] = 0b10111

CPSR [5] = 0

/* CPSR [6] is unchanged */

CPSR [7] = 1

PC = 0x0000000C

Retorno após resolver a causa da exceção:

SUBS PC, r14, #4

Data Abort exception

- Acesso a dado inválido
- A exceção de Data abort ocorre antes que qualquer outra exceção tenha alterado o estado da CPU
- Data Abort tem maior prioridade entre todas as exceções

Data Abort exception cont…

R14_abt = address of the aborted inst. + 8

SPSR_abt = CPSR

CPSR [4:0] = 0b10111 ; Enter abort mode

CPSR [5] = 0 ; Execute in ARM state

/* CPSR[6] is unchanged */

CPSR [7] = 1 ; Disable normal interrupts

PC = 0x00000010

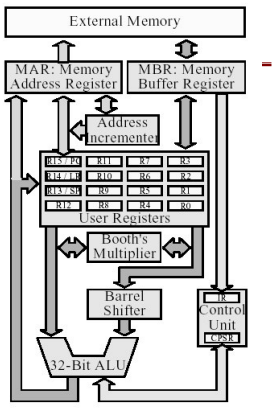
Para retorno após resolver causa da exceção:

SUBS PC, R14, #8

Sistema de I/O

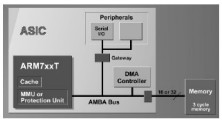
- I/O é mapeada em memória
  - Registradores internos de periféricos (controladores de disco, redes e interfaces) são posições de memória endereçáveis e podem ser lidas e escritas por instruções load/store
- Periféricos podem usar dois tipos de interrupção
  - interrupção normal (IRQ) ou
  - entrada rápida de interrupção(FIQ)
  - Normalmente grande parte das entradas compartilham a entrada IRQ enquanto que uma ou duas fontes críticas são conectadas a entrada FIQ
- Alguns sistemas podem incluir hardware externo de DMA para suportar altas taxas de transferências

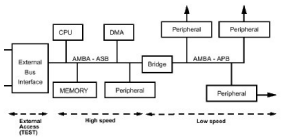
ARM-CPU



ARM – AMBA BUS

- AMBA-bus:
- ASB i.e. AMBA System Bus
- APB i.e. AMBA Peripheral Bus
- AHB i.e. AMBA High bandwidth Bus



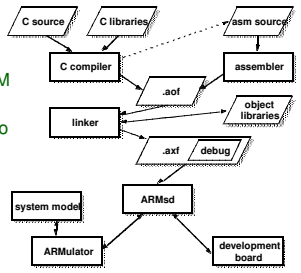


Exemplo: Hello ARM World!

```
        AREA HelloW, CODE, READONLY ; declare code area
SWI_WriteC  EQU   &0      ; output character in r0
SWI_Exit    EQU   &11     ; finish program
        ENTRY             ; code entry point
START:  ADR r1, TEXT      ; r1 <- Hello ARM World!
LOOP:   LDRB r0, [r1], #1 ; get the next byte
        CMP r0, #0        ; check for text end
        SWINE SWI_WriteC  ; if not end of string, print
        BNE LOOP
        SWI SWI_Exit      ; end of execution
TEXT    = "Hello ARM World!", &0a, &0d, 0
        END
```


Ambiente de Desenvolvimento ARM

- Desenvolvimento de Software
  - Ferramentas desenvolvidas pela ARM Limited
  - Ferramentas de domínio público (ARM back end para compilador gcc)
- Desenvolvimento Cruzado
  - Ferramentas executam em diferentes arquiteturas para as quais código é produzido.



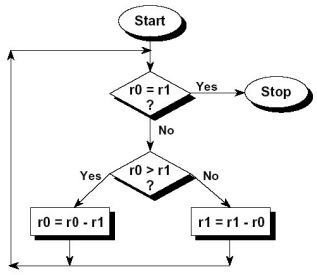
Resumindo

- Todas as instruções possuem 32 bits
- Grande parte das instruções executam em um ciclo
- Todas as instruções são condicionais
- Arquitetura Load/Store
  - Instruções de acesso a memória possui auto indexação
- Instruções de processamento de dados usam apenas registradores e possuem três endereços

Resumindo

- Combina operação da ALU com registrador de deslocamento para manipulação de bits com desempenho
- Extensão do repertório de instruções através de instruções de co-processador

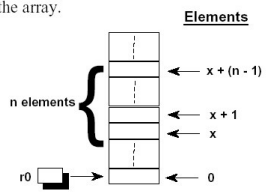
Exercícios



* **Convert the GCD algorithm given in this flowchart into**
  1) "Normal" assembler, where only branches can be conditional.
  2) ARM assembler, where all instructions are conditional, thus improving code density.
* **The only instructions you need are CMP, B and SUB.**

Exercícios

* **Write a segment of code that add together elements x to x+(n-1) of an array, where the element x=0 is the first element of the array.**
* **Each element of the array is word sized (ie. 32 bits).**
* **The segment should use post-indexed addressing.**
* **At the start of your segments, you should assume that:**
  - r0 points to the start of the array.
  - r1 = x
  - r2 = n



Exercícios

* **The contents of registers r0 to r6 need to be swapped around thus:**
  - r0 moved into r3
  - r1 moved into r4
  - r2 moved into r6
  - r3 moved into r5
  - r4 moved into r0
  - r5 moved into r1
  - r6 moved into r2
* **Write a segment of code that uses full descending stack operations to carry this out, and hence requires no use of any other registers for temporary storage.**