Exame de Arquitetura de Computadores 16/17 (ver. A)

4/7/2017 Duração 3h sem consulta

As perguntas com múltiplas respostas têm de ser respondidas na folha de respostas anexa. Respostas erradas descontam 1/5 da cotação da pergunta ou alínea.

Número: _____Nome: _____

Q1- 1,5 val Considere a arquitetura.	representaçã	io de valores inteir	os, com ou sem si	nal, numa determinada
a) Quantos bits serão ne possível)?	ecessários pai	ra guardar valores i	nteiros de -1000 a	1000 (escolha o menor
A) 8 B) 12		C) 16	D) 24	E) 32
b) Qual é o maior valor q	jue se pode re	presentar num int	com 16 bits (em ba	ase 10) ?
A) 8192 B) 16	384	C) 32767	D) 65535	E) 131071
c) Qual é o menor valor o	que se pode r	epresentar num in	t com 10 bits (em c	omplemento para 2)?
A) 1111111111 B) -10	000000001	C) 1000000000	D) 1111111110	E) -1111111111
Q2- 1,5 val Considere um têm 8 bits. a) Diga qual é o resultad	_		_	
A) 1001 0011 B) 11	11 0011	C) 0010 0111	D) 0110 1110	E) 0001 0011
b) Indique os valores das	s flags CF, OF,	ZF e SF, após a real	ização da operação	(soma) anterior.
A) CF=0; OF=1; ZF=0; SF	F=1 B) C	F=1; OF=1; ZF=0;	SF=1 C) CF=1; C)F=0; ZF=1; SF=1
D) CF=0; OF=1; ZF=1; SF	F=0 E) C	F=1; OF=0; ZF=0;	SF=0	
c) Assuma que uma op configuração de flags relativamente à corre	: CF=0; OF=	1; ZF=0 e SF=1.		sinal deu a seguinte a configuração de <i>flags</i>
A) 0 resultado est	á correto por	que ambas as flags (OF e SF estão a um.	
B) 0 resultado est	á correto por	que ambas as flags (CF e ZF estão a zero	
-	-	orque a flag CF est		
D) O resultado est	á errado poro	que a flag OF está a i	um.	
E) O resultado est	á errado porc	que a flag SF está a u	ım.	
Q3- 1 val Considere a no (32 bits) usa a seguinte in • Bit 31: sinal – 0 se • Bits 30 a 23: export • Bits 22 a 0: parte f Assumindo que os 32 bit	iterpretação: maior ou igu ente somado fracionária da	al a zero, 1 se meno de 127 1 mantissa (o valor e	r do que zero efetivo da mantissa o	é 1.XXXXXX)

número na normal IEE754, indique qual o valor correspondente (em decimal).

C) 5,0

D) 0,1

E) 0,5

B) 10,0

A) 125,0

- **Q4- 0,5 val** Qual das seguintes expressões na linguagem C ou Java, permite "extrair" o bit 3 de um short (16 bits) guardado na variável 'num'? O resultado da expressão deverá ser 0 ou 1.
- A) (num >> 2) & 0x1
- B) (num >> 13) && 0x1
- C) (num & 8) >> 3

D) num % 2

- E) (num >> 13) & 0x1
- Q5-0,5 val Se executarmos o seguinte programa em C

```
#include <stdio.h>
int main() {
    double x = 4/3.0;
    printf ("x=%.6f\n", x);
    return 0;
}
```

qual dos seguintes resultados obtemos e porquê?

- A) x=1 Porque os operandos na expressão são inteiros e neste caso x fica com o resultado da divisão inteira
- B) x=1.000000 Porque no printf se pede a escrita como um float e x é um double.
- C) x=1.333333 Porque a expressão é do tipo float cujo resultado é guardado no double x.
- D) x=1.000000 Porque os operandos na expressão são inteiros e neste caso x fica com o resultado da divisão inteira
- **Q6- 0,5 val.** No processamento de um conjunto de instruções no pipeline de um CPU podem ocorrer problemas (*pipeline hazzards*). Qual das situações apresentadas é um exemplo disso?
- A. Uma instrução lê um operando de um registo que foi usado como destino (resultado) noutra instrução que já foi totalmente executada.
- B. Uma das instruções é um salto (jump) e o CPU dispõe de "branch prediction".
- C. Uma instrução lê um operando de um registo que é também lido pela instrução anterior.
- D. Uma instrução de salto condicional depende de uma condição que é avaliada na instrução imediatamente antes.
- E. O processador inicia a execução de uma subrotina efectuando "push %ebp".
- **Q7-0,5 val.** A programação de entradas/saídas por interrupções:
- A. É menos eficiente do que a espera activa porque usa *buffers*.
- B. Permite a troca de dados com os dispositivos periféricos sem usar instruções de I/O.
- C. É mais eficiente do que a espera activa porque é executada em modo supervisor.
- D. Permite deixar o CPU livre enquanto um ou mais periféricos efetuam as suas operações.
- E. Vai levar a que se percam dados de um periférico quando o CPU está ocupado com outro periférico.
- **Q8- 0,5 val.** Assuma que se está a escrever várias sequências de dados contíguos de pequenas dimensões (e.g., 10 bytes de cada vez) num ficheiro num disco SSD *Solid State Drive*. Pode ser vantajoso ir guardando num *buffer* e adiar esta escrita para que:
- A. Várias dessas sequências sejam escritas numa única operação poupando tempo no acesso ao disco e no desgaste das memórias desse disco.
- B. Garantir que completa um bloco antes do o mandar realmente escrever para reduzir o tempo dos movimentos na cabeça de escrita (*seek time*).
- C. Várias dessas sequências sejam escritas numa única operação para evitar ter de apagar o ficheiro várias vezes, com cada escrita.
- D. Garantir que completa um bloco antes do o mandar realmente escrever para evitar os erros de escrita e possíveis buracos no ficheiro.
- E. Facilitar a execução pelo CPU do código que atende a interrupção de escrita no disco.

- **Q9- 0,5 val.** Para que o Sistema de Operação possa suportar múltiplos processos em execução sem que estes interfiram entre si, a arquitectura *hardware* deve suportar alguns mecanismos. Tal inclui:
- A. Dois modos de execução, para que algumas instruções só possam ser executadas pelo SO, como por exemplo o CALL e o RET.
- B. Dois modos de execução, um para o SO e outro para os processos para os impedir de usar algumas instruções.
- C. As instruções IN/OUT, para acesso aos periféricos, são privilegiadas e só podem ser executadas em modo utilizador pelos processos autorizados.
- D. Algumas instruções, como por exemplo o CLI e o STI, para que os processos possam aceder aos periféricos de forma segura.
- E. Instruções PUSH e POP que permitem salvar na pilha o endereço da chamada e retornar ao ponto da chamada.
- **Q10- 0,5 val.** Considere uma hierarquia de memórias com uma cache e memória central RAM, em que o tempo acesso à cache é de 2 ns e à memória central é de 12 ns. Indique qual das seguintes expressões é verdadeira:
- A. Com um hit ratio de 90% teremos um tempo médio de acesso à memória de 2,5 ns.
- B. Com um hit ratio de 85% teremos um tempo médio de acesso à memória de 2,5 ns.
- C. Com um hit ratio de 95% teremos um tempo médio de acesso à memória de 2,5 ns.
- D. Com um hit ratio de 95% teremos um tempo médio de acesso à memória de 3 ns.
- E. Com um hit ratio de 99% teremos um tempo médio de acesso à memória de 2,0 ns.

Q11-0,5 val. As caches associativas puras:

- A. Podem introduzir muitas falhas (misses) por conflito.
- B. Necessitam de muito *hardware* para gestão/pesquisa para cada uma das linhas.
- C. Um endereço será sempre encontrado na mesma linha, se estiver na cache.
- D. Têm mais falhas (*misses*) que as caches de mapa direto.
- E. De todo o tipo de caches são as que têm tempos de acesso mais lentos.
- **Q12- 2 val.** Uma arquitetura de um computador tem as seguintes características: endereçamento de 32 bits; um nível de cache com organização associativa de 256 grupos(ou conjuntos) com linhas de 32 bytes cada. Nesta cache, os endereços são interpretados do seguinte modo:
 - Os 8 bits, do 5 ao 12, referem o número do grupo/conjunto
 - Os 19 bits, do 13 ao 31, servem de chave/tag
 - a) O número de bits necessários para endereçar cada byte numa linha é:
 A. 3
 B. 4
 C. 5
 D. 6
 E. 7
 - $\boldsymbol{b}\boldsymbol{)}$ O número de bits necessários para endereçar cada grupo/conjunto é:
 - A. 5 B. 6 C. 7 D. 8 E. 9
 - c) Se a cache tiver 128K de capacidade, cada grupo/conjunto tem quantas linhas? A. 2 B. 4 C. 8 D. 16 E. 32
 - d) Um determinado endereço está na cache (dá um hit) se (indique a mais correta):
 - A. A sua tag existir na cache
 - B. A sua tag existir na cache, no grupo respectivo do endereço
 - C. A sua tag existir na cache, no grupo respectivo do endereço e na linha respectiva do endereço
 - D. A sua tag existir na cache, no grupo respectivo do endereço e com o bit de validade a 1
 - E. A sua tag existir na cache, no grupo respectivo do endereço, na linha respectiva do endereço e com o bit de validade a 1
- **Q13- 0,5 val** No contexto da gestão de memória virtual de programas em execução, o conceito de paginação permite:
- A. Dividir a memória real em blocos mais facilmente manipuláveis pelas caches.
- B. Dividir o espaço de endereçamento de qualquer programa em duas páginas, uma para código e outra para dados.
- C. Evitar a fragmentação interna quando se usam páginas de grandes dimensões.
- D. Ter vários espaços de endereçamento virtual sem fragmentação externa.
- E. Dividir o espaço de endereçamento dos programa em páginas de tamanho variável.

Q14-0,5 val. Na gestão da memória virtual baseada em paginação a pedido:

- A. A tabela de páginas de um processo é guardada em memória RAM
- B. A tabela de páginas é guardada na TLB da MMU.
- C. A tabela de páginas de um processo é guardada em disco.
- D. A tabela de páginas é guardada na cache L1.
- E. A tabela de páginas é guardada no controlador de DMA.

Q15- 1 val. Suponha que um dado CPU emite endereços virtuais com 32 bits mas a memória é endereçada por endereços reais de apenas 30 bits. A unidade de transformação de endereços gere a memória física dividindo-a em páginas de 16 KBytes.

- A. O número de bits necessário para identificar o número da página virtual é 18, para o número do frame usa 16 bits e o número de bits necessário para o deslocamento dentro da página é 14.
- B. O número de bits necessário para identificar o número da página virtual é 20, para o número do frame usa 18 bits e o número de bits necessário para o deslocamento dentro da página é 12.
- C. O número de bits necessário para identificar o número da página virtual é 12, para o número do frame usa 16 bits e o número de bits necessário para o deslocamento dentro da página é 24.
- D. O número de bits necessário para identificar o número da página virtual é 18, para o número do frame usa 18 bits e o número de bits necessário para o deslocamento dentro da página é 14.
- E. O número de bits necessário para identificar o número da página virtual é 20, para o número do frame usa 20 bits e o número de bits necessário para o deslocamento dentro da página é 12.

Q16- 2 val. Considere uma arquitectura com endereços virtuais de 28 bits, que suporta páginas com dimensão 4 KBytes (2¹²) e permite paginação a pedido. Dado o conteúdo do TLB e das primeiras 7 entradas da tabela de páginas indique, para a sequência seguinte de acessos a memória, se ocorre um hit ou miss no TLB, se a tabela é consultada ou não e, se obtiver uma página válida, qual o endereço real obtido. Caso não tenha informação suficiente para preencher alguma entrada, coloque um traço ("—"). Se não existir frame para o endereço indique "***" no endereço real. Exemplo de preenchimento:

acesso: 0x0006004: miss no TLB; consulta tabela: sim ; endereço real gerado: ***

TLB:

página virtual	página física	
0	0x0103	
2	0x0233	
5	0x0880	

Tabela de Páginas:

página virtual	página física	
0	0x0103	
1	(inválida)	
2	0x0233	
3	0x0900	
4	0x4087	
5	0x0880	
6	(inválida)	

acesso: $0x0005004$ —hit_ no TLB; consulta tabela: _n $\tilde{a}o$ _; endereço real gerado: _	0x0880004_
acesso: 0x0001104 — _miss_ no TLB; consulta tabela:sim_ ; endereço real gerado: _	***
acesso: 0x0004004 — _miss _ no TLB; consulta tabela:sim_; endereço real gerado:	_0x4087004_
acesso: $0x0000103 - \underline{hit}$ no TLB; consulta tabela: $\underline{n\tilde{a}o}$; endereço real gerado:	0x0103103_
acesso: $0x0000000 - hit$ no TLB; consulta tabela: $n\tilde{a}o$; endereco real gerado:	0x0103000

Q17- 2 val Pretende-se que escreva uma função denominada *troca* que implementa a inversão da ordem dos elementos de um vetor de inteiros:

```
void troca( int v[], int len );
```

- Recebe como parâmetros de entrada:
 - o v: o endereço inicial de um vetor com inteiros
 - o *len*: o número de inteiros no vetor *v* (**len>0**)

Como exemplo, assuma que esta subrotina é chamada pelo código C seguinte:

```
int v[6] = {2, 1, 3, 1, 7, 1};
troca(v, 6);
```

A execução deste troço de programa deve deixar o vetor **v** com o seguinte conteúdo:

```
v: 1, 7, 1, 3, 1, 2
```

a) Implemente em C a função troca.

```
void troca( int v[], int len )
{
    int i;
    for ( i=0; i<len/2; i++ ) {
        int x = v[i];
        v[i] = v[len-i-1];
        v[len-i-1] = x;
    }
}</pre>
```

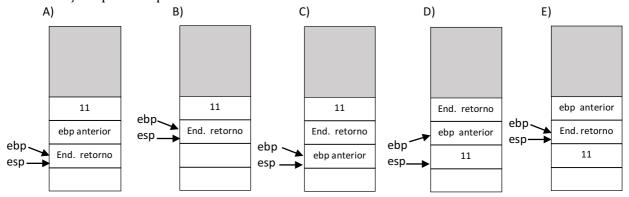
b) Implemente agora em assembly a função troca usando as convenções das aulas.

```
.text
  # código da sua solução:
 .global troca
                                          .global troca
     # uma solucao possivel...
                                            # outra solucao possivel...
                                         troca:
 troca:
                                            push %ebp
   push %ebp
   mov %esp, %ebp
                                            mov %esp, %ebp
   push %ebx
                                            push %ebx
                                            push %ecx
   push %ecx
                                            push %edx # salvaguarda registos
   push %edx # salvaguarda registos
   mov 8(%ebp), %ebx # endereco de v
                                           mov 8(%ebp), %ebx # %ebx = endereco de v
        %ebx, %ecx
   mov
   add 12(%ebp), %ecx
                                                               # %ecx = 0
                                            mov $0. %ecx
    sub $4, %ecx
                   # end. de v[len-1]
                                            mov 12(%ebp), %edx
                                                                # %edx = len - 1
 ciclo:
                                            dec %edx
   cmp %ebx, %ecx
   jbe fim
                                         ciclo:
                                            cmp %ecx, %edx
   mov (%ebx), %eax
                                            jbe fim # termina quando %edx <= %ecx</pre>
   mov (%ecx), %edx
   mov %edx, (%ebx)
                                            mov (%ebx, %ecx, 4), %eax
   mov %eax, (%ecx)
                                            push %eax
                                                          # guarda v[ %ecx ] na pilha
   add $4, %ebx
sub $4, %ecx
                                                 (%ebx, %edx, 4), %eax
                                            mov
                                            mov eax, ecx, v[ecx] = v[edx]
   jmp ciclo
 fim:
                                            pop %eax
   pop %edx
                                                %eax, (%ebx, %edx, 4) # v[%edx] = v[%ecx]
                                            mov
   pop %ecx
   pop %ebx
                                            inc %ecx
   pop %ebp
                                            dec %edx
                                            jmp ciclo
                                         fim:
                                            pop %edx
                                            pop %ecx
                                                 %ebx
                                            pop
                                                 %ebp
                                            pop
                                            ret
```

Q18-1,5 val Considere a seguinte função recursiva implementada na linguagem C:

```
unsigned int impar(unsigned int x) {
  if (x == 0)
     return 0;
  else if (x == 1)
     return 1;
  else return impar(x-2);
}
```

a) Indique, na folha de respostas, qual das seguintes configurações da pilha (stack) está correta para a chamada impar(11), se pararmos a execução do programa antes da execução da instrução apontada pela seta.



b) Implemente a função **impar** em assembly IA-32, seguindo as convenções de chamadas de funções da linguagem C:

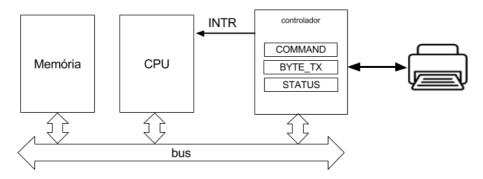
```
impar:
.global impar
     push %ebp
     mov %esp, %ebp
          8 (%ebp), %eax # x
     mov
           $0, %eax
     cmp
           fim
     jе
          $1, %eax
     cmp
     jе
           fim
     sub
          $2, %eax
     push %eax
     call impar
     add $4, %esp
fim:
           %ebp
     pop
     ret
```

Q19- 2,5 val. As várias alíneas desta pergunta supõem um ambiente, do ponto de vista do *software*, semelhante ao usado nas aulas práticas e no mini-projecto, como as seguintes funcões:

```
unsigned char inportb(unsigned int portid); // IN de um byte void outportb(unsigned int portid, unsigned char value); // OUT de um byte void enable(void); // STI - ligar flag de interrupções void disable(void); // CLI - desligar a flag de interrupções setvect(int intrnum, void interrupt(*isr)()); // afetar o vetor de interrupções FILE *fopen(char *fname, char *mode); // abre ficheiro no modo indicado int fgetc( FILE*f ); // lê próximo char ou EOF int fclose( FILE*f ); // fecha ficheiro
```

Pode usar também as operações sobre um buffer circular como as usadas nas aulas práticas: bufPut(unsigned char byte), unsigned char bufGet(), int bufFull(), int bufEmpty().

Do ponto de vista do *hardware*, considere um controlador de uma interface que permite imprimir texto numa impressora. A impressão é efetuada enviando a sequência de bytes que representa o texto a imprimir, sendo enviado um de cada vez. Assuma que impressora é **muito mais lenta** que o nosso computador, como é habitual. Nesta questão, assuma também que este é também o único controlador ligado à linha de interrupção do CPU. Considere um mecanismo de interrupções vectorizadas onde este periférico usa a entrada número 3 para identificar a interrupção.



Todos os registos do controlador têm 8 bits. Os registos relevantes são os seguintes, com a dimensão e os endereços de IO (ports) indicados:

- o **COMMAND (8bits 0x10)** só pode ser escrito. O valor escrito descreve qual o modo de funcionamento deste controlador, onde cada bit tem o seguinte significado:
 - o bit 0 colocando o valor 1 significa que o controlador deve enviar interrupções. Quando o bit é colocado a 1 e o controlador está desocupado *é logo gerada uma interrupção*. Colocar este bit a zero significa que o controlador nunca deve enviar interrupções.
 - o bit 1 colocado a 1 indica que o bit 1 do registo de STATUS deve reportar se ocorrem erros na impressora. Zero significa que o bit 1 de STATUS nunca será usado.
- o BYTE_TX (8bits 0x11) só pode ser escrito e identifica o byte a ser enviado para a impressora. De cada vez que este registo é escrito, o controlador começa imediatamente a enviar esse byte para a impressora de acordo com o modo antes indicado em COMMAND. Se o controlador já estava a enviar algo para a impressora, o byte anterior ou o corrente podem-se perder ou serem corrompidos.
- o **STATUS (8bits 0x12)** só pode ser lido;
 - o bit 0 está a um se o controlador está ocupado com uma transferência; a zero se está livre
 - o bit 1 fica a 1 se houve um erro durante a impressão do último byte e 0 se tudo correu bem, desde que programado em COMMAND para tal. Note que o controlador pode indicar vários tipos de erros (impressora desligada, avaria da impressora, etc.), mas tal está fora do âmbito desta questão.

Assuma que não existe mais nenhum *software* a manipular este controlador.

a) Escreva, usando C, a função imprimeByte que envia para a impressora um byte sem usar interrupções, mas garantindo que avalia o resultado da operação devolvendo 1 se o byte foi impresso sem erros e 0 em caso contrário.

}

b) Escreva, usando C, a função imprimeFich que envia para a impressora todo o conteúdo de um ficheiro sem usar interrupções, mas garantindo que a impressão decorre corretamente. Se algum erro for detectado deve terminar a impressão e devolver logo zero. Devolve 1 se nenhum erro for detectado.

```
int imprimeFich( char *filename )
{
    int s = 1;
    int c;
    FILE *f=fopen(filename, "r");

    while ( (c=fgetc( f ))!=EOF && s )
        s = imprimeByte(c);

    fclose( f );
    return s;
```

}

c) Escreva, em C (tipo turbo C), as duas funções seguintes que realizam a escrita de um ficheiro usando interrupções e assumindo que não ocorrem erros:

```
void initImpInt()
```

Esta função deve programar o controlador e o mecanismo de interrupções para que seja possível imprimir de acordo com a descrição seguinte.

```
void imprimeFichInt( char *filename )
```

Esta função deve iniciar a impressão do conteúdo do ficheiro indicado, usando a função anterior e garantindo que a rotina de serviço (meuISR) vai imprimir os vários bytes do ficheiro via um buffer circular onde esta função vai colocar os vários bytes do ficheiro. A leitura do ficheiro deve poder ocorrer em simultâneo com a impressão de bytes já lidos. Esta função só termina quando confirma que todos os bytes do ficheiro foram enviados para a impressora.

```
void interrupt meuISR( )
```

Esta função realizará o atendimento de interrupções deste controlador e deve pedir a escrita do próximo byte; ou não fazer nada, caso não haja mais dados para imprimir.

```
/* Variáveis globais partilhadas por todas as funções do programa:
/* buffer circular acessivel por bufPut, bufGet, bufFull e bufEmpty */
void initImpInt() {
     setvect( 3, meuISR );
     outportb(0x10, 1);
}
void imprimeFichInt( char *filename )
     FILE *f = fopen( filename, "r");
     int c=fgetc(f);
     if (c!=EOF) {
          bufPut(c);
           initImpIntr(); // so ligar intr. quando
                           // temos um byte no buffer
     while ((c=fgetc(f))!=EOF) {
          while ( bufFull() )
          bufPut(c);
     fclose( f );
     while ( !bufEmpty() )
     // outportb(0x10, 0); // nada foi dito sobre como terminar
}
void interrupt meuISR( )
     enable();
     if ( ! bufEmpty() )
         outportb( 0x11, bufGet() ); // manda escrever proximo byte
```

Intel x86 (IA32) Assembly Language Cheat Sheet

Suffixes: b=byte (8 bits); w=word (16 bits); l=long (32 bits). Optional if instruction is unambiguous. immediate/constant (not as dest): \$10, \$0xff ou \$0b01101 (decimal, hex or bin) Operands:

32-bit registers: %eax, %ebx, %ecx, %edx, %esi, %edi, %esp, %ebp 16-bit registers: %ax, %bx, %cx, %dx, %si, %di, %sp, %bp 8-bit registers: %al, %ah, %bl, %bh, %cl, %ch, %dl, %dh

direct addr: (2000) or (0x1000+53)

indirect addr: (%eax) or 16(%esp) or 200(%edx, %ecx, 4)

Note that it is not possible for **both** src and dest to be memory addresses.

Instruction	Effect	Examples		
Copying Data				
mov src,dest	Copy src to dest	mov \$10,%eax		
mov src, desc	copy sic to desc	movw %ax,(2000)		
Arithmetic				
add src,dest	dest = dest + src	add \$10, %esi		
sub src,dest	dest = dest - src	sub %eax,%ebx		
cmp src,dest	Compare using sub (dest is not changed)	cmp \$0,%eax		
inc dest	Increment destination	inc %eax		
dec <i>dest</i>	Decrement destination	decl (0x1000)		
Bitwise and Logic	Operations			
and src,dest	dest = src & dest	and %ebx, %eax		
test src,dest	Test bits using and (dest is not changed)	test \$0xffff,%eax		
or <i>src</i> , <i>dest</i>	dest = src dest	or (0x2000),%eax		
xor src,dest	dest = src ^ dest	xor \$0xffffffff,%ebx		
shl count,dest	dest = dest << count	shl \$2,%eax		
shr count,dest	<pre>dest = dest >> count</pre>	shr \$4,(%eax)		
sar count,dest	<pre>dest = dest >> count (preserving signal)</pre>	sar \$4,(%eax)		
Jumps				
je/jz label	Jump to label if dest == src /result is zero	je endloop		
jne/jnz <i>Label</i>	Jump to label if dest != src /result not zero	jne loopstart		
jg label	Jump to label if dest > src	jg exit		
jge label	Jump to label if dest >= src	jge format_disk		
jl label	Jump to label if dest < src	jl error		
jle <i>label</i>	Jump to label if dest <= src	jle finish		
ja label	<pre>Jump to label if dest > src (unsigned)</pre>	ja exit		
jae label	<pre>Jump to label if dest >= src (unsigned)</pre>	jae format_disk		
jb label	Jump to label if dest < src (unsigned)	jb error		
jbe label	<pre>Jump to label if dest <= src (unsigned)</pre>	jbe finish		
jz/je label	Jump to label if all bits zero	jz looparound		
jnz/jne <i>label</i>	Jump to label if result not zero	jnz error		
jmp label	Unconditional jump	jmp exit		
Function Calls / Stack				
call label	Call (Push eip and Jump)	call format_disk		
ret	Return to caller (Pop eip and Jump)	ret		
push <i>src</i>	Push item to stack	pushl \$32		
pop dest		0/		
pop dest	Pop item from stack	pop %eax		

Directives (examples):

.text – text section (code)

.data – data section (global variables) .int – 32bits space(s) for integer value(s) .ascii - char sequence

.global *label* -- export *label* symbol/address

Functions Linux/32bits:

caller:

- push args (right to left)
- call function
- free stack space used with args

C types:

char 1 byte short 2 bytes

int, float, long and pointer 4 bytes

double 8 bytes

callee (function):

- initialise: push %ebp mov %esp, %ebp

.comm label, length – length bytes space

sub \$4, %esp #space for local var.

- use ebp based address, e.g.: movl 8(%ebp), %eax

- result at %eax

- finalise: mov %ebp, %esp #free local var.

pop %ebp

ret