

# PSI3441 – Arquitetura de Sistemas Embarcados

---

## - Assembly vs C

---

Escola Politécnica da Universidade de São Paulo

Prof. Gustavo Rehder – [gprehder@usp.br](mailto:gprehder@usp.br)





# Pergunta

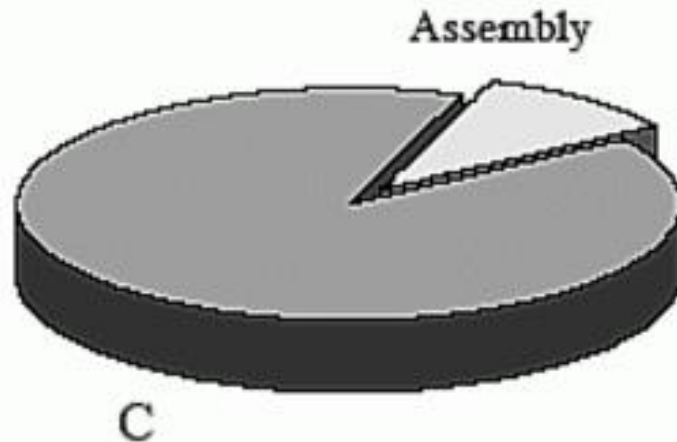
1. Em qual linguagem programar microcontroladores?
    - C (mais usado) e C++ (menos usado)
    - Assembly
  2. Qual é a diferença entre C e Assembly?
    - Nível
    - Dificuldade/Esforço/Tempo
    - Eficiência
    - Necessidade de conhecimento do Hardware
- Mais nos próximos slides...



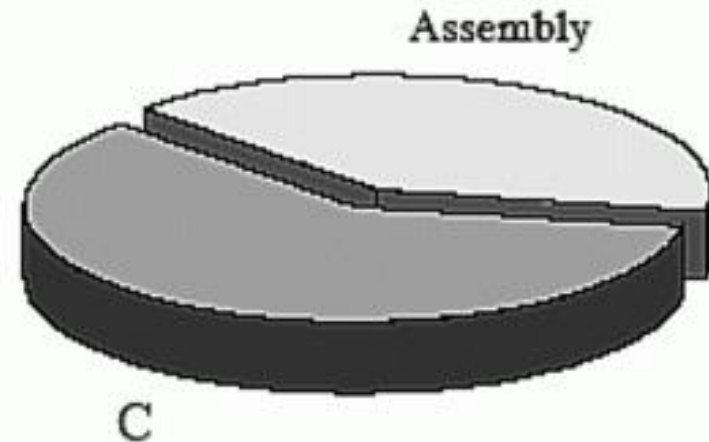


# Quando usar Assembly?

a. Traditional Programmers



b. DSP Programmers



DSP – Digital Signal Processor – Processadores otimizados para processamento de sinais de áudio e vídeo em tempo real.



# Produto Escalar em C

## Produto Escalar

$$\mathbf{x}[n] \cdot \mathbf{y}[n] \rightarrow x[1] \cdot y[1] + x[2] \cdot y[2] + \dots + x[n] \cdot y[n]$$

```
001 | #define LEN 20
002 | float dm x[LEN];
003 | float pm y[LEN];
004 | float result;
005 |
006 | main()
007 | {
008 |     int n;
009 |     float s;
010 |     for (n=0;n<LEN;n++)
011 |         s += x[n]*y[n];
012 |     result = s
013 |
014 | }
```

Disassembly do  
Código em C  
compilado pelo  
GCC



```
push {r7,lr}
sub sp,sp,#8
add r7,sp,#0
movs r3,#0
str r3,[r7,#4]
b main+0x6 (0xfb2)
ldr r3,[r7,#4]
adds r3,#1
str r3,[r7,#4]
ldr r3,[r7,#4]
cmp r3,#19
ble main+0x6 (0xfac)
ldr r3,[pc,#44]
ldr r2,[r7,#4]
lsls r2,r2,#2
ldr r2,[r2,r3]
ldr r3,[pc,#40]

ldr r1,[r7,#4]
lsls r1,r1,#2
ldr r3,[r1,r3]
mov r0,r2
mov r1,r3
bl __aeabi_fmuls (0xc6c)
mov r3,r0
ldr r0,[r7,#0]
mov r1,r3
bl __aeabi_fadd (0x8c8)
mov r3,r0
str r3,[r7,#0]
ldr r3,[pc,#16]
ldr r2,[r7,#0]
str r2,[r3,#0]
```



# Produto Escalar em Assembly

## para Analog Device SHARC DSP

±1 ciclo de clock por linha

```

001 | i12 = _y;          /* i12 points to beginning of y[ ] */
002 | i4 = _x;          /* i4 points to beginning of x[ ] */
003 |
004 | lcntr = 20, do (pc,4) until lce; /* loop for the 20 array entries */
005 |   f2 = dm(i4,m6); /* load the x[ ] value into register f2 */
006 |   f4 = pm(i12,m14); /* load the y[ ] value into register f4 */
007 |   f8 = f2*f4; /* multiply the two values, store in f8 */
008 |   f12 = f8 + f12; /* add the product to the accumulator in f12 */
009 |
010 | dm(_result) = f12; /* write the accumulator to memory */

```

4 ciclos

Código Otimizado

```

001 | i12 = _y;          /* i12 points to beginning of y[ ] */
002 | i4 = _x;          /* i4 points to beginning of x[ ] */
003 |
004 | f2 = dm(i4,m6), f4 = pm(i12,m14) /* prime the registers */
005 | f8 = f2*f4, f2 = dm(i4,m6), f4 = pm(i12,m14);
006 |
007 | lcntr = 18, do (pc,1) until lce; /* highly efficient main loop */
008 | f12 = f8 + f12, f8 = f2*f4, f2 = dm(i4,m6), f4 = pm(i12,m14);
009 |
010 | f12 = f8 + f12, f8 = f2*f4; /* complete the last loop */
011 | f12 = f8 ÷ f12;
012 |
013 | dm(_result) = f12; /* store the result in memory */

```

1 ciclo