

お客様各位

カタログ等資料中の旧社名の扱いについて

2010年4月1日を以ってNECエレクトロニクス株式会社及び株式会社ルネサステクノロジが合併し、両社の全ての事業が当社に承継されております。従いまして、本資料中には旧社名での表記が残っておりますが、当社の資料として有効ですので、ご理解の程宜しくお願ひ申し上げます。

ルネサスエレクトロニクス ホームページ (<http://www.renesas.com>)

2010年4月1日
ルネサスエレクトロニクス株式会社

【発行】ルネサスエレクトロニクス株式会社 (<http://www.renesas.com>)

【問い合わせ先】<http://japan.renesas.com/inquiry>

ご注意書き

1. 本資料に記載されている内容は本資料発行時点のものであり、予告なく変更することがあります。当社製品のご購入およびご使用にあたりましては、事前に当社営業窓口で最新の情報をご確認いただきますとともに、当社ホームページなどを通じて公開される情報に常にご注意ください。
2. 本資料に記載された当社製品および技術情報の使用に関連し発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権の侵害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
3. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。
4. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器の設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因しお客様または第三者に生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
5. 輸出に際しては、「外国為替及び外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、かかる法令の定めるところにより必要な手続を行ってください。本資料に記載されている当社製品および技術を大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的その他軍事用途の目的で使用しないでください。また、当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器に使用することができません。
6. 本資料に記載されている情報は、正確を期すため慎重に作成したのですが、誤りがないことを保証するものではありません。万一、本資料に記載されている情報の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、当社は、一切その責任を負いません。
7. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「高品質水準」および「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認ください。お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途に当社製品を使用することができません。また、お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、意図されていない用途に当社製品を使用することができません。当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途または意図されていない用途に当社製品を使用したことによりお客様または第三者に生じた損害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。なお、当社製品のデータ・シート、データ・ブック等の資料で特に品質水準の表示がない場合は、標準水準製品であることを表します。
標準水準： コンピュータ、OA 機器、通信機器、計測機器、AV 機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通用信号機器、防災・防犯装置、各種安全装置、生命維持を目的として設計されていない医療機器（厚生労働省定義の管理医療機器に相当）
特定水準： 航空機器、航空宇宙機器、海底中継機器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの、治療行為（患部切り出し等）を行うもの、その他直接人命に影響を与えるもの）（厚生労働省定義の高度管理医療機器に相当）またはシステム等
8. 本資料に記載された当社製品のご使用につき、特に、最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他諸条件につきましては、当社保証範囲内でご使用ください。当社保証範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は耐放射線設計については行っておりません。当社製品の故障または誤動作が生じた場合も、人身事故、火災事故、社会的損害などを生じさせないようお客様の責任において冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、機器またはシステムとしての出荷保証をお願いいたします。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様が製造された最終の機器・システムとしての安全検証をお願いいたします。
10. 当社製品の環境適合性等、詳細につきましては製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。お客様がかかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを固くお断りいたします。
12. 本資料に関する詳細についてのお問い合わせその他お気付きの点等がございましたら当社営業窓口までご照会ください。

注 1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサスエレクトロニクス株式会社およびルネサスエレクトロニクス株式会社とその総株主の議決権の過半数を直接または間接に保有する会社をいいます。

注 2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注 1 において定義された当社の開発、製造製品をいいます。

ユーザズ・マニュアル

保守 / 廃止

WB77016

ワークベンチ

言語編

μPD77015

μPD77016

μPD77017

μPD77018

μPD77018A

μPD77019

μPD77110

μPD77111

μPD77112

μPD77113

μPD77114

〔メ モ〕

目次要約

第1章	概 説	...	15
第2章	アドレス空間とセグメント	...	17
第3章	ソース・モジュール記述形式	...	23
第4章	言語要素	...	31
第5章	アセンブリ命令	...	47
第6章	疑似命令	...	73
第7章	汎用コントロール	...	93
第8章	マクロ	...	109
付録A	構文図	...	121
付録B	予約語一覧	...	157

[メ モ]

- 本資料の内容は予告なく変更することがありますので、最新のものであることをご確認の上ご使用ください。
- 文書による当社の承諾なしに本資料の転載複製を禁じます。
- 本資料に記載された製品の使用もしくは本資料に記載の情報の使用に際して、当社は当社もしくは第三者の知的財産権その他の権利に対する保証または実施権の許諾を行うものではありません。上記使用に起因する第三者所有の権利にかかわる問題が発生した場合、当社はその責を負うものではありませんのでご了承ください。
- 本資料に記載された回路、ソフトウェア、及びこれらに付随する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するためのものです。従って、これら回路・ソフトウェア・情報をお客様の機器に使用される場合には、お客様の責任において機器設計をしてください。これらの使用に起因するお客様もしくは第三者の損害に対して、当社は一切その責を負いません。

本版で改訂された主な箇所

箇所	内容
全般	対象デバイスに μ PD77110, 77111, 77112, 77113, 77114を追加。
p.18	図 2 - 1 インストラクション・メモリ空間に μ PD77110, 77111, 77112, 77113, 77114を追加。
p.19	図 2 - 2 データ・メモリ空間に μ PD77110, 77111, 77112, 77113, 77114を追加。
p.66	5.2.12 ハードウェア・ループ命令(ループ)〔命令セット12〕に記述上の注意〔7〕を追加。
p.68	5.2.14 制御命令(条件命令以外)〔命令セット14〕に記述上の注意〔2〕を追加。
p.94	表 7 - 1 汎用コントロールの初期状態に \$PAGELENGTH, \$PAGEWIDTH, \$RADIXを追加
p.101	7.5 リスト制御に (5)PAGELENGTH, (6)PAGEWIDTHを追加。
p.104	7.7 基数指定を追加。

本文欄外の★印は、本版で改訂された主な箇所を示しています。

巻末にアンケート・コーナを設けております。このドキュメントに対するご意見をお気軽にお寄せください。

はじめに

WB77016ワークベンチ（以降、本アセンブラと呼びます）は、デジタル・シグナル・プロセッサ μ PD77016ファミリのソフトウェア開発に使用します。

このマニュアルは、 μ PD77016ファミリ・アセンブリ・プログラミング言語の文法的ことらについて述べています。

WB77016ワークベンチの各ソフトウェアの操作については、WB77016 **ユーザズ・マニュアル 操作編**を参照してください。

【対象者】

このマニュアルは、 μ PD77016ファミリの機能およびインストラクションについて理解されている方を対象として書かれています。

【構成】

このマニュアルの構成は次のとおりです。

第1章 概 説

本アセンブラの概要について述べます。

第2章 アドレス空間とセグメント

μ PD77016ファミリのアドレス空間、本アセンブラのアドレス空間などについて説明します。

第3章 ソース・モジュール記述形式

μ PD77016ファミリ・アセンブリ言語のソース・モジュールの構成、ステートメントの記述方法について説明します。

第4章 言語要素

ソース・モジュールを記述するための基本単位となる言語要素について説明します。

第5章 アセンブリ命令

アセンブリ命令について、フィールドごとにマイクロコードの二モニックの一覧を示します。各命令の詳細説明は、 μ PD77016ファミリ **ユーザズ・マニュアル 命令編**をご覧ください。

第6章 疑似命令

アセンブラの疑似命令について説明します。

第7章 汎用コントロール

汎用コントロールについて説明します。

第8章 マクロ

マクロ機能について説明します。

付録A 構文図

μ PD77016ファミリ・アセンブリ言語の構文図を掲載しています。

付録B 予約語一覧

予約語一覧を掲載しています。

【読み方】

μPD77016ファミリは、μPD7701xファミリ（μPD77015, 77016, 77017, 77018, 77018A, 77019）と、μPD77111ファミリ（μPD77110, 77111, 77112, 77113, 77114）の総称です。特に機能面に違いがない場合は、μPD77016ファミリを該当する製品に読み替えてご使用ください。機能面に違いがある場合は、製品名をあげて個別に説明しています。

アセンブラの疑似命令について知りたい方は、**第5章 アセンブリ命令**をお読みください。汎用コントロールについて知りたい方は、**第7章 汎用コントロール**をお読みください。

【凡 例】

このマニュアル中で、アセンブラ・パッケージの操作やコントロールなどを説明するために共通に使用される記号の意味を次に示します。

- ↵ : キャリッジ・リターン (CR) を表します。
 - : 1個以上の空白を表します (入力形式などで空白を明確にするために使用しています)。
 - [] : [] 内の文字列が省略可能であることを表します。
 - { } : { } 内の文字列のうち、1つを選択して入力する必要があることを表します。
 - “ ” : “ ” で囲まれた文字そのものを表します。
 - ... : 同一項目を繰り返し入力することを表します。
 - LF : ライン・フィードを表します。
 - : 1個以上の空白とコメント欄を表します。
 - : 1個以上の空白, タブ, 改行を表します。
- 数の表記 : 2進数 ... 0bxxxx
- 8進数 ... 0qxxxx
- 10進数 ... xxxxx, 0txxxx
- 16進数 ... 0xxxxx

【関連資料】

関連資料は暫定版の場合がありますが、この資料では「暫定」の表示をしておりません。あらかじめご了承ください。

μPD77016ファミリに関する資料

品名	資料名	パンフレット	データ・シート	ユーザーズ・マニュアル		アプリケーション・ノート	
				アーキテクチャ編	命令編	基本ソフトウェア編	ライブラリ編
μPD77016	U12395J		U10891J	U10503J	U13116J	U11958J	U12021J
μPD77015			U10902J				
μPD77017							
μPD77018							
μPD77018A			U11849J				
μPD77019							
μPD77019-013			U13053J				
μPD77110			U12801J	U14623J (作成中)			
μPD77111							
μPD77112							
μPD77113			U14373J				
μPD77114							

開発ツールに関する資料

資料名		資料番号	
SM77016	ユーザーズ・マニュアル	U11602J	
WB77016	ユーザーズ・マニュアル	言語編	このマニュアル
		操作編	U11506J
ID77016	ユーザーズ・マニュアル	U10118J	
IE-77016-98, IE-77016-PC	ユーザーズ・マニュアル	ハードウェア編	U13044J
μPD77016	スタータ・キット ユーザーズ・マニュアル		U13032J
IE77016-CM-LC	ユーザーズ・マニュアル		U14139J
RX77016	ユーザーズ・マニュアル	機能編	U14397J
		コンフィギュレーション・ツール編	U14404J
RX77016	アプリケーション・ノート	HOST API編	U14371J

注意 上記関連資料は、予告なしに内容を変更することがあります。設計などには、必ず最新の資料をご使用ください。

[メ モ]

目 次

- 第1章 概 説 ... 15
- 第2章 アドレス空間とセグメント ... 17
 - 2.1 アドレス空間 ... 17
 - 2.2 セグメント ... 20
 - 2.2.1 セグメントの種類 ... 20
 - 2.2.2 セグメントの配置属性 ... 21
- 第3章 ソース・モジュール記述形式 ... 23
 - 3.1 ソース・モジュールの構成 ... 23
 - 3.1.1 ソース・モジュール・ヘッダ部 ... 24
 - 3.1.2 セグメント部 ... 24
 - 3.1.3 アセンブル終了疑似命令部 ... 25
 - 3.2 ステートメント ... 26
 - 3.2.1 アセンブリ命令ステートメントの構成 ... 26
 - 3.2.2 疑似命令ステートメント ... 27
 - 3.2.3 汎用コントロール ... 28
 - 3.2.4 マクロ命令ステートメント ... 28
 - 3.3 コメント ... 30
 - 3.3.1 “ ; ” (セミコロン) 記述形式 ... 30
 - 3.3.2 /* */ 記述形式 ... 30
- 第4章 言語要素 ... 31
 - 4.1 文字セット ... 31
 - 4.1.1 言語文字 ... 31
 - 4.1.2 文字データ ... 34
 - 4.2 定 数 ... 35
 - 4.2.1 数値定数 ... 35
 - 4.2.2 文字列定数 ... 37
 - 4.3 演 算 子 ... 38
 - 4.4 数 値 ... 41
 - 4.4.1 固定小数点型 ... 41
 - 4.4.2 整 数 型 ... 42
 - 4.5 シンボル ... 43
 - 4.6 オペランド ... 46
 - 4.6.1 キー・ワード ... 46
 - 4.6.2 式 ... 46
- 第5章 アセンブリ命令 ... 47
 - 5.1 アセンブリ命令セット ... 47
 - 5.1.1 命令セットの種類 ... 47
 - 5.1.2 ニモニック ... 49
 - 5.2 命令セットの詳細 ... 51

5.2.1	3項演算命令(命令セット1) ...	52
5.2.2	2項演算命令(イミディエト値を使用しない)(命令セット2) ...	53
5.2.3	2項演算命令(イミディエト値を使用する)(命令セット3) ...	54
5.2.4	単項演算命令(命令セット4) ...	55
5.2.5	ロード/ストア命令(並列ロード/ストア)(命令セット5) ...	56
5.2.6	ロード/ストア命令(部分ロード/ストア)(命令セット6) ...	58
5.2.7	ロード/ストア命令(その他のロード/ストア)(命令セット7) ...	60
5.2.8	レジスタ間転送命令(命令セット8) ...	61
5.2.9	即値設定命令(命令セット9) ...	62
5.2.10	分岐命令(命令セット10) ...	63
5.2.11	ハードウェア・ループ命令(リピート)(命令セット11) ...	64
5.2.12	ハードウェア・ループ命令(ループ)(命令セット12) ...	65
5.2.13	制御命令(条件命令)(命令セット13) ...	67
5.2.14	制御命令(条件命令以外)(命令セット14) ...	68
5.2.15	3項演算+並列ロード/ストア命令(命令セット15,命令セット16) ...	69
5.2.16	2項演算命令(イミディエト値を使用しない)+並列ロード/ストア命令(命令セット17,命令セット18) ...	70
5.2.17	単項演算命令+並列ロード/ストア命令(命令セット19,命令セット20) ...	71
5.2.18	条件+単項演算命令(命令セット21) ...	71
5.2.19	条件+レジスタ間転送命令(命令セット22) ...	72
5.2.20	条件+分岐命令(命令セット23) ...	72
5.2.21	リピート命令に記述可能な命令(命令セット24) ...	72

第6章 疑似命令 ... 73

6.1	疑似命令の種類 ...	73
6.1.1	セグメント開始疑似命令 ...	74
6.1.2	シンボル定義疑似命令 ...	77
6.1.3	ロケーション・カウンタ制御疑似命令 ...	80
6.1.4	領域確保疑似命令 ...	82
6.1.5	プログラム・リンケージ疑似命令 ...	86
6.1.6	アセンブル終了疑似命令 ...	90

第7章 汎用コントロール ... 93

7.1	記述形式 ...	93
7.2	汎用コントロールの種類 ...	93
7.3	汎用コントロールの初期状態 ...	94
7.4	インクルード・ファイル指定 ...	95
7.5	リスト制御 ...	98
7.6	条件付きアセンブル制御 ...	102
7.7	基数指定 ...	104
7.8	リスト制御の優先順位 ...	105
7.9	リテラル・ネーム指定 ...	107

第8章 マクロ ... 109

8.1	マクロの利用 ...	109
8.1.1	マクロとサブルーチン ...	109
8.2	マクロの機能 ...	111
8.2.1	マクロの定義 ...	111
8.2.2	マクロの参照 ...	117

8.2.3 マクロの展開 ... 118
8.2.4 マクロ内シンボルの有効範囲 ... 119

付録A 構文図 ... 121

付録B 予約語一覧 ... 157

図の目次

図番号	タイトル, ページ
2 - 1	インストラクション・メモリ空間 ... 18
2 - 2	データ・メモリ空間 ... 19
3 - 1	ソース・モジュールの構成 ... 23

表の目次

表番号	タイトル, ページ
4 - 1	言語文字 ... 32
4 - 2	特殊文字の扱い (言語文字) ... 33
4 - 3	特殊文字の扱い (文字データ) ... 34
4 - 4	演算子の種類 ... 38
4 - 5	演算子の優先順位 ... 38
4 - 6	セグメント属性における項と演算子の組み合わせ ... 39
4 - 7	演算結果 ... 40
4 - 8	ステートメント ... 44
4 - 9	シンボルの属性と範囲 ... 45
6 - 1	疑似命令の種類 ... 73
6 - 2	配置属性指定 ... 75
6 - 3	セグメントを配置する範囲 ... 76
7 - 1	汎用コントロールの初期状態 ... 94
7 - 2	リスト制御の優先順位 ... 105
7 - 3	リスト制御コントロールのリスト出力の有無 ... 106

第1章 概 説

本マニュアルは、 μ PD77016ファミリ・アセンブリ言語について説明しています。

WB77016ワークベンチのアセンブラ機能は、 μ PD77016ファミリ・アセンブリ言語で記述されたプログラムを機械語命令に変換するものです。

WB77016ワークベンチの操作については、WB77016 **ユーザーズ・マニュアル 操作編**を参照してください。

[メ モ]

第2章 アドレス空間とセグメント

2.1 アドレス空間

μPD77016ファミリには、次の3つのメモリ空間があります。

- ・ インストラクション・メモリ空間
- ・ Xメモリ空間
- ・ Yメモリ空間

インストラクション・メモリ空間はμPD77016ファミリの命令（インストラクション）を格納するためのメモリ空間です。また、Xメモリ空間とYメモリ空間は、データを格納するためのメモリ空間です。

それぞれのメモリ空間のメモリ・マップを、図2 - 1および図2 - 2に示します。

★

図2-1 インストラクション・メモリ空間

	μPD77016	μPD77015	μPD77017	μPD77018, 77018A	μPD77019 ^注
0xFFFF 0x4000 0x3FFF	外部命令メモリ (48 Kワード)	システム (44 Kワード)	システム (36 Kワード)	システム (24 Kワード)	システム (24 Kワード)
	0x5000 0x4FFF	内部命令ROM (4 Kワード)	0x7000 0x6FFF	0xA000 0x9FFF	内部命令ROM (24 Kワード)
0x0800 0x07FF	システム (14 Kワード)	システム (15.25 Kワード)	システム (15.25 Kワード)	システム (15.25 Kワード)	システム (11.5 Kワード)
0x0240 0x023F	内部命令RAM (1.5 Kワード)	内部命令RAM (256 ワード)	内部命令RAM (256 ワード)	内部命令RAM (256 ワード)	内部命令RAM (4 Kワード)
0x0200 0x01FF	ベクタ領域 (64ワード)	ベクタ領域 (64ワード)	ベクタ領域 (64ワード)	ベクタ領域 (64ワード)	ベクタ領域 (64ワード)
0x0100 0x00FF	システム (256ワード)	システム (256ワード)	システム (256ワード)	システム (256ワード)	システム (256ワード)
0x0000	ブートアップROM (256ワード)	ブートアップROM (256ワード)	ブートアップROM (256ワード)	ブートアップROM (256ワード)	ブートアップROM (256ワード)
	0x0300 0x02FF			0x1200 0x11FF	

	μPD77110	μPD77111, 77112	μPD77113, 77114
0xFFFF 0xC000 0xBFFF	システム	システム	内部命令ROM (48 Kワード)
	内部命令RAM (32 Kワード)	0xB F00 0xB EFF	内部命令ROM (31.75 Kワード)
0x4000 0x3FFF	システム	システム	システム
0x1000 0x0FFF	内部命令RAM (3.5 Kワード)	0x0600 0x05FF	0x1000 0x0FFF
0x0240 0x023F	ベクタ領域 (64ワード)	内部命令RAM (1 Kワード)	内部命令RAM (3.5 Kワード)
0x0200 0x01FF	ベクタ領域 (64ワード)	ベクタ領域 (64ワード)	ベクタ領域 (64ワード)
0x0100 0x00FF	システム	システム	システム
0x0000	ブートアップROM (256ワード)	ブートアップROM (256ワード)	ブートアップROM (256ワード)

注意 システムとなっているアドレスには、プログラムやデータを置くことも、アクセスすることもできません。これらのアドレスをアクセスしたとき、μPD77016ファミリの正常な動作は保証されません。

注 μPD77019-013は、μPD77019の内部ROMを無効にした製品です。

★

図2-2 データ・メモリ空間

	μPD77016	μPD77015	μPD77017	μPD77018, 77018A, 77019 ^{注1}
0xFFFF	外部データ・メモリ (48 Kワード)	0xC000 0xBFFF	外部データ・メモリ (16 Kワード)	外部データ・メモリ (16 Kワード)
			システム (30 Kワード)	システム (28 Kワード)
		0x4800 0x47FF	データROM (2 Kワード)	データROM (4 Kワード)
0x4000			システム (1984ワード)	システム (1984ワード)
0x3FFF	システム (1984ワード)		システム (1984ワード)	システム (1984ワード)
0x3840	ペリフェラル(64ワード)		ペリフェラル(64ワード)	ペリフェラル(64ワード)
0x383F			システム (12Kワード)	システム (11Kワード)
0x3800	システム (12Kワード)		システム (12Kワード)	システム (11Kワード)
0x37FF			データRAM (2Kワード)	データRAM (3Kワード)
0x0800	データRAM (2Kワード)	0x0400 0x03FF	データRAM (1Kワード)	データRAM (3Kワード)
0x07FF			データRAM (2Kワード)	データRAM (3Kワード)
0x0000			データRAM (2Kワード)	データRAM (3Kワード)

	μPD77110	μPD77111, 77112	μPD77113, 77114
0xFFFF	外部データ・メモリ (32 Kワード)	0xC000 0xBFFF	外部データ・メモリ (16 Kワード) ^{注2}
			システム
0x8000	データRAM (16 Kワード)		データROM (16 Kワード)
0x7FFF			データROM (32 Kワード)
0x4000	システム		システム
0x3FFF			システム
0x3840	ペリフェラル(64ワード)		ペリフェラル(64ワード)
0x383F			システム
0x3800	システム		システム
0x37FF			データRAM (4Kワード)
0x3000	データRAM (4Kワード)		システム
0x2FFF			データRAM (4Kワード)
0x2000	システム		システム
0x1FFF			システム
0x1000	データRAM (4Kワード)	0x0C00 0x0BFF	データRAM (3Kワード)
0x0FFF			データRAM (4Kワード)
0x0000			データRAM (4Kワード)

注意 システムとなっているアドレスには、プログラムやデータを置くことも、アクセスすることもできません。これらのアドレスをアクセスしたとき、μPD77016ファミリの正常な動作は保証されません。

注1 . μPD77019-013は、μPD77019の内部ROMを無効にした製品です。

2 . μPD77111, 77113では、システム領域になります。

2.2 セグメント

アセンブリ言語には、セグメントという概念があります。セグメントとは、アセンブリ言語で記述されたプログラム中の命令、ROMに格納するデータ（初期値を格納することができます。）、およびRAM上のデータ（初期値を格納することはできません。）を、明示的に区分するために使用します。アセンブラ・リンカはセグメントの種類や2.2.2 セグメントの配置属性で説明する配置属性をもとに、プログラムやデータをどのメモリ空間に配置するかを決定します。

2.2.1 セグメントの種類

セグメントには、次に示す3タイプ5種類のものがあります。

- ・インストラクション・メモリ用セグメント : IMSEG
- ・データROM用セグメント Xメモリ用 : XROMSEG
 Yメモリ用 : YROMSEG
- ・データRAM用セグメント Xメモリ用 : XRAMSEG
 Yメモリ用 : YRAMSEG

インストラクション・メモリ用のセグメント（IMSEG）は、μPD77016ファミリのインストラクションを記述するためのセグメントです。インストラクション・メモリ用セグメントは、必ずインストラクション・メモリ空間に配置されます。

データROM用セグメントは、μPD77016ファミリの内部/外部データROMにデータ付き領域確保疑似命令（DW）などで定数値を設定するためのセグメントです。データROM用セグメントは、Xメモリ空間に配置されるXROMSEGとYメモリ空間に配置されるYROMSEGの2種類があります。

データRAM用セグメントは、μPD77016ファミリの内部/外部データRAM上に領域確保疑似命令（DS）で領域を確保するためのセグメントです。データRAMセグメントは、Xメモリ空間に配置されるXRAMSEGと、Yメモリ空間に配置されるYRAMSEGの2種類があります。

2.2.2 セグメントの配置属性

すべてのセグメントには、それぞれ配置属性があります。配置属性とは、アセンブラ・リンカがセグメントをメモリ空間に配置するときに参照する付加情報です。配置属性には次の2種類があります。

- ・アブソリュート/リロケータブル属性
- ・内部/外部メモリ属性

インストラクション・メモリ用セグメント、データROMセグメント、データRAM用セグメントは、これら両方の属性を持ちます。

(1) アブソリュート/リロケータブル属性

セグメントを配置するアドレスをソース・プログラム中で指定するのか、リンク時に決定するのかを指定します。

- ・アブソリュート属性

セグメントをメモリ領域に配置するとき、その先頭アドレスを、ソース・プログラム中に絶対番地で指定します。

- ・リロケータブル属性

セグメントを配置するアドレスをソース・プログラム中では指定しません。
リンク時にリンカが配置アドレスを決定します。

セグメントを配置する範囲については、6.1.1 **セグメント開始疑似命令**を参照してください。

(2) 内/外部メモリ属性

インストラクション・メモリ、データROM、データRAM用セグメントを、 μ PD77016ファミリ内部のデータ・メモリに配置するのか、外部に拡張したデータ・メモリに配置するのかを指定します。

- ・内部メモリ属性

セグメントを、 μ PD77016ファミリ内部のデータ・メモリに配置します。

- ・外部メモリ属性

セグメントを、外部に拡張したデータ・メモリに配置します。

指定方法の詳細は、6.1.1 **セグメント開始疑似命令**を参照してください。

〔メ モ〕

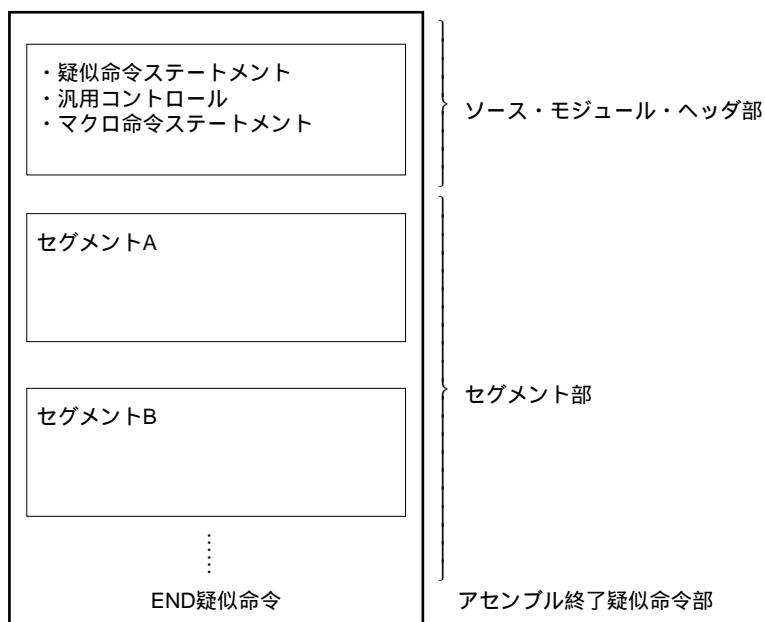
第3章 ソース・モジュール記述形式

3.1 ソース・モジュールの構成

μPD77016ファミリ・アセンブリ言語で記述した文を“ステートメント”といいます。ソース・モジュールは汎用コントロールおよびマクロ命令ステートメントを含むステートメント群で構成します。論理的にはセグメントに分けて記述します。セグメントの中または外に、アセンブラに対する疑似命令を記述し、適切なソース・モジュールを作成します。ソース・モジュール中にアセンブル終了疑似命令（END）が現れたら、そこでアセンブルは終了します。

図3 - 1 にソース・モジュールの構成を示します。

図3 - 1 ソース・モジュールの構成



3.1.1 ソース・モジュール・ヘッダ部

ソース・モジュール・ヘッダ部には次の命令が記述できます。

- ・疑似命令ステートメント
 - NAME疑似命令
 - シンボル定義疑似命令
 - PUBLIC/EXTRN疑似命令
- ・汎用コントロール
- ・マクロ命令ステートメント

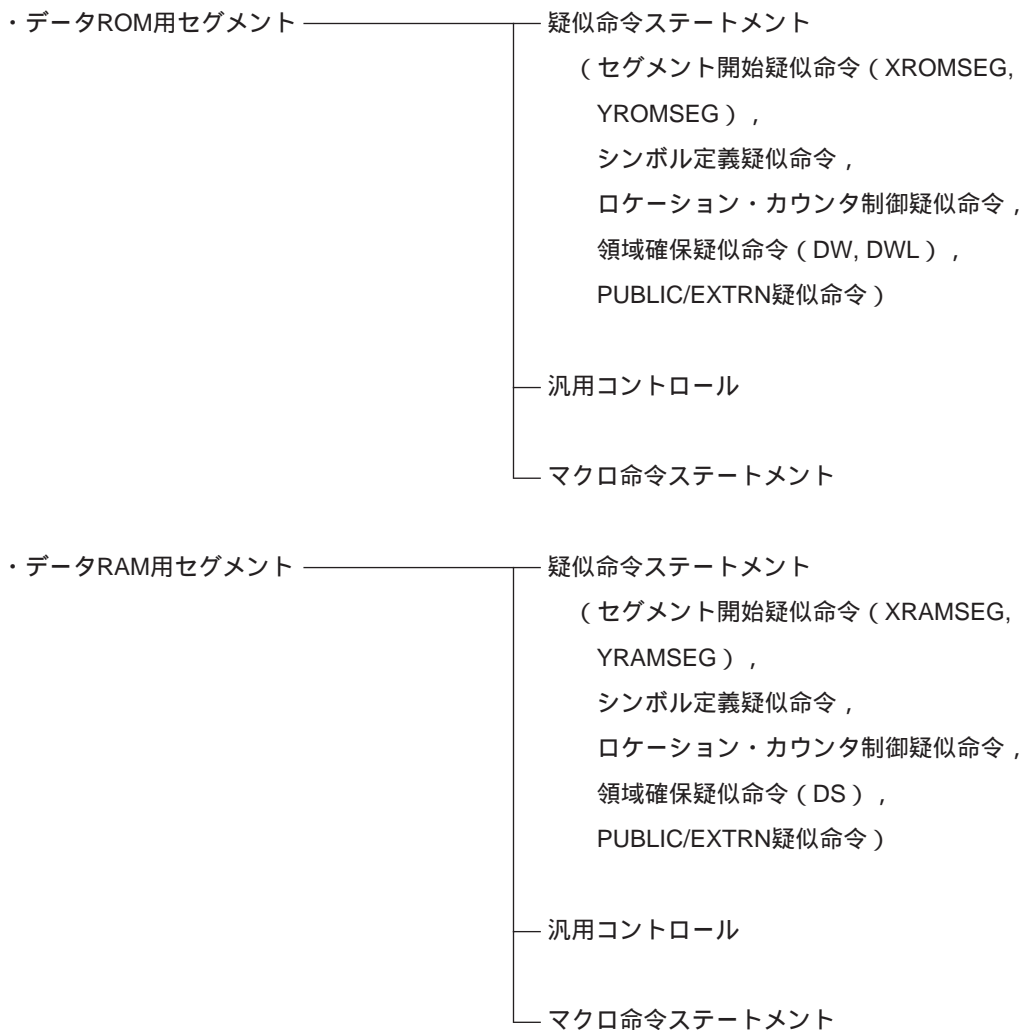
3.1.2 セグメント部

セグメント開始疑似命令で定義されるセグメント・ブロックを記述します。すべてのセグメントにはソース・モジュール全体で固有のセグメントを割り当てる必要があります。セグメント部には次の命令を記述することができます。

- ・命令ステートメント
- ・疑似命令ステートメント (NAME, END疑似命令を除く)
- ・汎用コントロール
- ・マクロ命令ステートメント

各セグメントとそこに記述可能なステートメントを次に示します。

- ・インストラクション・メモリ用セグメント
 - アセンブリ命令ステートメント
 - 疑似命令ステートメント
(セグメント開始疑似命令 (IMSEG) ,
シンボル定義疑似命令,
ロケーション・カウンタ制御疑似命令,
領域確保疑似命令 (DW) ,
PUBLIC/EXTRN疑似命令)
 - 汎用コントロール
 - マクロ命令ステートメント



3.1.3 アセンブル終了疑似命令部

ソース・モジュールの終わりには必ずEND疑似命令を記述します。ソース・モジュール・ファイルの途中にEND疑似命令があった場合、ワーニング・メッセージを一度出力し、それ以降の命令はアセンブルの対象としません。

3.2 ステートメント

ステートメントにはアセンブリ命令ステートメント、疑似命令ステートメント、汎用コントロール、マクロ命令ステートメントがあります。

ステートメント 1 行には最大220文字 (CRおよびLFは除く) まで記述できます。

3.2.1 アセンブリ命令ステートメントの構成

アセンブリ命令ステートメントは、 μ PD77016ファミリの命令を記述するためのステートメントであり、シンボル欄、ニモニック欄、コメント欄で構成されています。アセンブリ命令のターミナル・マークは“ ; ”です。

[[シンボル欄 [] []] ニモニック 1 欄 [ニモニック 2 欄 [ニモニック 3 欄]] [[] コメント欄]] ←

また、ニモニック 1 欄とニモニック 2 欄のあとにそれぞれ『』を入れてもかまいません。

・記述例

```
R2 = R2 + R0 * R1H
R0L = *DP0 + +   R1H = *DP4 # # ;
R2 = R2 + R0 * R1H   R0L = *DP0 + +
R1H = *DP4 # # ;
R2 = R2 + R0 * R1H
R0L = *DP0 + +
R1H = *DP4 # # ;
```

(1) シンボル欄

シンボル欄には必要に応じてシンボルを記述します。シンボルの詳細については、4.5 シンボルを参照してください。

シンボル欄とニモニック欄は、コロン“ : ”で区切り、コロンの前後には任意の空白 (またはTAB) を記述することができます。

(2) ニモニック欄 (ニモニック 1 欄-ニモニック 3 欄)

ニモニック欄には μ PD77016ファミリのニモニックを記述します。

ニモニックはインストラクション・セットの規則に従い、1-3個まで記述することができます。このとき、ニモニックどうしの区切りとして、1つ以上の空白、TABまたは改行を置きます。ただし改行で区切った場合、ニモニックどうしの間にコメントは記述できません。

(3) コメント欄

コメント欄を記述するときは、コメント欄の前にセミコロン“ ; ”を記述するか、コメント欄の前後に“ /* ”と“ */ ”を記述します。詳細については3.3 コメントを参照してください。

3.2.2 疑似命令ステートメント

疑似命令ステートメントは疑似命令を記述するためのステートメントで、シンボル欄、疑似命令欄、オペランド欄、コメント欄で構成されています。1ステートメントはLFで終了します。1つの疑似命令を複数行にわたって記述することはできません。

```
[ [シンボル欄[ I:I ]]疑似命令欄[ オペランド欄 I I:[ コメント欄 I ]]
```

(1) シンボル欄

シンボルの詳細については、4.5 シンボルを参照してください。

(2) 疑似命令欄

疑似命令欄には、疑似命令を1つだけ記述します。

疑似命令の詳細については、第6章 疑似命令を参照してください。

(3) オペランド欄

オペランド欄には、疑似命令欄に記述した命令に必要なオペランドを記述します。疑似命令には、オペランドを記述してはいけないもの、1個以上のオペランドを記述するものがあります。複数個のオペランドを記述する場合は、各オペランドをカンマ“,”で区切ります。

(4) コメント欄

コメント欄を記述する場合は、コメント欄の前に“;”を記述するか、コメント欄の前後に“/*”と“*/”を記述します。詳細については3.3 コメントを参照してください。

3.2.3 汎用コントロール

汎用コントロールはソース・モジュール・ファイル中の任意の位置に記述します。記述形式は次のように2通りあります。\$、#の区別および汎用コントロールの詳細については、第7章 汎用コントロールを参照してください。

- ・リスト制御用式

```
[ ]$[ ]汎用コントロール欄[ I:[ ]コメント欄 I ]]
```

- ・インクルード・ファイル指定、条件付きアセンブル制御、リテラル・ネーム指定用式

```
[ ]#[ ]汎用コントロール欄[ I:[ ]コメント欄 I ]]
```

- ・\$、#は空白またはタブを除いた最初に指定します。
- ・汎用コントロールは、LFで終了します。

(1) 汎用コントロール欄

汎用コントロール欄には、汎用コントロールを1つだけ記述します。

(2) コメント欄

疑似命令ステートメントと同様にコメントを記述することができます。

コメント欄を記述する場合は、コメント欄の前にセミコロン“;”を記述するか、コメント欄の前後に“/*”と“*/”を記述します。詳細については3.3 コメントを参照してください。

3.2.4 マクロ命令ステートメント

マクロ命令ステートメントはマクロ定義/参照を記述するためのステートメントで、ソース・モジュール・ファイル中の任意の位置に記述します。マクロ命令ステートメントは、シンボル欄、マクロ命令欄、マクロ名欄、仮パラメータ・リスト欄、ローカル・リスト欄、マクロ・ボディ欄および実パラメータ・リスト欄で構成されています。シンボル記述形式は次のとおりです。

- ・マクロ定義形式

```
[ ]%[ ]マクロ命令欄[ I:[ ]マクロ名欄[ I([ ]仮パラメータ・リスト欄[ ]) ] ]
[ LOCAL ローカル・リスト欄[ ] ] [ I:[ ]マクロ・ボディ欄 I ]]
```

- ・マクロ参照形式

```
[ I:シンボル欄[ I:I ] ] % [ I:[ ]マクロ名欄[ I([ ]実パラメータ・リスト欄[ ]) ] ]
[ I:[ ]コメント欄 I ]]
```

(1) シンボル欄

シンボルの詳細については、4.5 シンボルを参照してください。

(2) マクロ命令欄, マクロ名欄, 仮パラメータ・リスト欄, ローカル・リスト欄, マクロ・ボディ欄, 実パラメータ・リスト欄

詳細については、第8章 マクロを参照してください。

(3) コメント欄

コメント欄を記述する場合は、コメント欄の前にセミコロン“ ; ”を記述します。

3.3 コメント

コメントの記述形式は、次の2通りです。

3.3.1 “ ; ” (セミコロン) 記述形式

“ ; ” から `↵` までの文字列をコメント記述とみなします。ソース・モジュール・ファイルの任意の位置に記述することができますが、各命令ステートメントまたは、汎用コントロールが存在する行は、その命令の記述形式に従います。3.2 ステートメントを参照してください。

3.3.2 /* */ 記述形式

- (1) “ /* ” から “ */ ” までの文字列を記述とみなします。
- (2) コメント内には複数の `↵` を記述できます。
- (3) コメント内の “ /* ” はコメント開始記号とはみなされません (/* */ のネスティングはできません)。
- (4) “ /* */ ” のコメント記述は、ソース・モジュール・ファイルの任意の位置に記述できます。各命令ステートメント内でも、空白、タブの記述可能な位置ならば、“ /* */ ” のコメントを記述することができます。
- (5) アセンブラは “ /* */ ” のコメント記述を1個の空白として解釈します。
これにより、“ /* */ ” のコメント記述の外の左右の文字列は、区切られることになります。

例

```
E01 EQU/* COMMENT */100 ... EQUと100を区切られた文字列として扱う
```

ただし、コメント内の `↵` は改行として認識するため、改行できない位置に記述された “ /* */ ” コメント内に、`↵` を記述した場合、エラーになります。

例

```
E02 EQU/* COMMENT↵
                        */100 ... エラー
```


第4章 言語要素

ソース・モジュールを記述するための、基本単位となる言語要素には、次の7種類があります。

- ・定数
- ・演算子
- ・シンボル
- ・二モニック（アセンブリ命令）
- ・疑似命令
- ・キーワード
- ・区切り

これらの言語要素はすべて文字で記述します。4.1 文字セットにアセンブラに対して入力可能な文字の種類を、4.2 定数-4.6 オペランドに各言語要素の説明を示します。

4.1 文字セット

文字は使用目的により、次の2種類に分けられます。それ以外の文字を不当文字といいます。

- ・言語文字
- ・文字データ

4.1.1 言語文字

(1) 目的

ソース・モジュール上で命令の記述（コメントおよび、文字データの定義以外）に使用します。

(2) 言語文字の文字セット

言語文字の文字セットには、数字、英字、英字相当文字および特殊文字があります。

表4-1にそれらの分類を示します。

表4-1 言語文字

名 称		文 字												
数字		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9			
英字	大文字	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M
	小文字	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j	k	l	m
英字相当文字		?注1 _注2												
特殊文字	特殊1	. , : ; * / + - () \$ = ! 注3 & { } -注4 注5 ^ # % @												
	特殊2	CR注6												
	特殊3	HT注7 LF注8												

注1．シンボル名の先頭文字には使えません。

- 2．下線 (0x5F)
- 3．空白 (0x20)
- 4．テイルド (0x7E)
- 5．縦棒 (0x7C)
- 6．復帰 (0x0D)
- 7．タブ (0x09)
- 8．改行 (0x0A)

(3) 説 明

- ・予約語，キー・ワード，または基数表現文字 (B , X) に記述された英小文字は，対応する英大文字 (例： a に対応するのは A) と同一文字として解釈されます。
たとえば，2進数を表す場合，“ 0b1011 ” と記述してもかまいません。なお，入力イメージはアセンブル・リスト上にそのまま出力されます。
- ・表4-1に示した文字以外は不当文字とみなし，エラー・メッセージを出力します。アセンブル・リストのソース・イメージ欄には“ ^ ”に置き換えて表示します。
- ・予約語以外 (ユーザ定義シンボル等) の文字を英小文字で記述した場合，アセンブラは英小文字と解釈し，英大文字，小文字の区別をします。ただし，アセンブラ・オプション“ -CA ”を指定した場合，英大文字，小文字の区別をしないで，英小文字を英大文字と解釈します。
- ・特殊文字の扱いを表4-2に示します。

表4-2 特殊文字の扱い(言語文字)

特殊文字	オブジェクト出力	リスト出力
HT	なし	8カラムの倍数に見合う数の空白 ^{注1}
CR	なし	なし
LF	なし	0x0D0A ^{注2}

注1. ソース・ステートメント(3.2 ステートメントを参照)のカラム位置を移動させる文字です。

HTの次の文字を、現在のカラム位置から最も近い8の倍数カラム+1のカラムに変更します。途中の空いたカラムには空白を入れます。

1	i i+1		(カラム)
	HT	x	

$$x\text{のカラム} = [((i+7)8)*8]+1$$

【例】

1	10	11	12	13	(カラム)
	HT	A	B	C	

1	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	(カラム)
								A	B	C	

$$\begin{aligned} A\text{のカラム位置} &= [((10+7)8)*8]+1 \\ &= 2*8+1=17 \end{aligned}$$

2. 行の区切りを示す文字です。

4.1.2 文字データ

(1) 目的

ソース・モジュール上で、コメントや文字データの定義（文字列定義）などに使用します。次の記述に使用します。

- ・文字列定数
- ・汎用コントロール部（TITLE）
- ・コメントの記述^注

注 コメントにだけ漢字が使えます。

(2) 文字データの文字セット

文字データの文字セットについては、4.1.1 (2) 言語文字の文字セットを参照してください。言語文字セットには、次の文字を追加します。

- ・片仮名（0xA6-0xAF, 0xB1-0xDD）
- ・ ”（0x22）
- ・ 。（句点：0xA1）
- ・ 」（0xA3）
- ・ ・（中点：0xA5）
- ・ `（濁点：0xDE）
- ・ 8ビットJISコードで表される文字とシフトJISコードで表される文字。
- ・ ¥（0x5C）
- ・ 「（0xA2）
- ・ 、（読点：0xA4）
- ・ -（0xB0）
- ・ °（半濁点：0xDF）

コード値の解釈を次に示します。

0x00, 0x01-0x08, 0x0B, 0x0C, 0x0E-0x19, 0x1B-0x1F, 0x7F, 0x80, 0xA0, 0xFD-0xFFのコードが指定された場合、不当文字とします。

0x81-0x9F, 0xE0-0xFCのコードが指定された場合、次の8ビット・コードも取り込み、0x40-0x7E, 0x80-0xFCであればシフトJISコードで表される文字とみなし、それ以外であれば16ビット分不当文字であるとみなします。ただし、LFは特別に有効とし、最初の8ビット分のみ不当文字とみなします。

(3) 説明

特殊文字の扱いを表4-3に示します。

表4-3 特殊文字の扱い（文字データ）

特殊文字	オブジェクト出力	リスト出力
HT	なし	8カラムの倍数に見合う数の空白 ^{注1}
CR	なし	なし
LF	なし	0x0D0A ^{注2}
不当文字	なし	^

注1 4.1.1 言語文字を参照してください。

2 行の区切りを示す文字です。

4.2 定数

定数とは、固定した値を表すものであり、次の2種類があります。

- ・ 数値定数
- ・ 文字列定数

4.2.1 数値定数

数値定数は数値を表し、2進定数、8進定数、10進定数、16進定数、固定小数点数が記述できます。

(1) 種類と形式

[種類]

- ・ 数値定数 : $\left\{ \begin{array}{l} 2進定数 \\ 8進定数 \\ 10進定数 \\ 16進定数 \\ 固定小数点数 \end{array} \right\}$

[形式]

- ・ 2進定数 : $\left\{ \begin{array}{l} 0b^n \\ 0b^n\dots n \end{array} \right\} \quad (n=0, 1)$

0, 1の2文字で構成し、数字列の先頭に0bを付加します。

[例]

0b11.....10進で3の数値を表す。

- ・ 8進定数 : $\left\{ \begin{array}{l} 0n \\ 0n\dots n \end{array} \right\} \quad (n=0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7)$

0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7の8文字で構成し、数字列の先頭に0(ゼロ)を付加します。

[例]

04.....10進で4の数値を表す。

010.....10進で8の数値を表す。

・10進定数： $\left\{ \begin{array}{l} n \\ n\dots n \end{array} \right\}$ ($n=0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9$)

0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9の10文字で構成されます。

数字列が1桁の場合は数字列の先頭に0を記述することができます。2桁以上の場合は数字列の先頭に0を記述することはできません。

・16進定数： $\left\{ \begin{array}{l} 0x^{\text{注}} \\ 0x^{\text{注}}n\dots n \end{array} \right\}$ ($n=0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, A, B, C, D, E, F^{\text{注}}$)

0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, A, B, C, D, E, Fの16文字で構成し、数字列の先頭に0xを付加します。

【例】

0x13.....10進で19の数値を表す。

0xFF.....10進で255の数値を表す。

・固定小数点数については、4.4.1 固定小数点型を参照してください。

注 基数表現文字 (b , x) および16進数の英字は小文字でも記述できます。アセンブル・リストには、小文字は小文字のまま出力します。

(2) 評価値

記述された値を、評価値とします。

詳細については、4.4 数値を参照してください。

4.2.2 文字列定数

8ビットJISコードとシフトJISコードを表します。

文字の列 (DWL, SET, EQU疑似命令の場合の文字列の長さは1-4, それ以外は長さ1または2) を引用符“'”で囲んで表します。

(1) 形式

文字列定数: '文字 [...]' ...最高4文字まで

“'”そのものを文字として指定する場合は, 1つの“'”に対して, “''”と2文字連続して指定する必要があります。

[例]

'''' : 1個の“'”

'''''' : 2個の“'”

文字については, 4.1.2 **文字データ**を参照してください。

長さ0の文字列(')は, ヌル文字(0x00)とします。

長さ3以上の文字列は, フェイタル・エラーを出力します。ただし, DWL, SET, EQU疑似命令のオペランドとして記述した場合は, 長さ5以上の文字列のときフェイタル・エラーを出力します。

(2) 評価値

(a) 各文字を8ビットJISコード値で評価します。

(b) 文字列の長さは, 1または2とします。ただし, DWL, SET, EQU疑似命令で使用する場合は, 1から4までとします。

(c) 値は, コード値右詰め32ビット値とします。左側が空いている場合は, 0を詰めます。例を次に示します。

[例] 文字列定数の評価値

通常の場合

文字列定数	評価値
'ab'	0x00006162
'A'	0x00000041
'_注1	0x0000005F
'_注2	0x00000009
'_注3	0x0000000A

注1 . スキップしません

2 . タブ

3 . 復帰

DWL, SET, EQU疑似命令の場合

文字列定数	評価値
'abcd'	0x61626364
'A'	0x00000041
'_注1	0x0000005F
'_注2	0x00000009
'_注3	0x0000000A

4.3 演算子

μPD77016ファミリ・アセンブリ言語の式に記述できる演算子には、次の3種類があります。

- ・算術演算子
- ・論理演算子
- ・比較演算子

(1) 演算子の種類

表4-4に演算子の種類を示します。

表4-4 演算子の種類

演算子の種類		意味
算術演算子	+	符号の+ , または加算演算子を表す。
	-	符号の- , または加算演算子を表す。
	*	乗算演算子を表す。
	/	除算演算子を表す。
	MOD	剰余演算子を表す。
論理演算子	AND	論理積を求める。
	OR	論理和を求める。
	XOR	排他的論理和を求める。
	NOT	論理否定(ビット反転)を求める。
比較演算子	EQ, =	左辺と右辺の値が等しいかを調べる。
	NE, !=	左辺と右辺の値が等しくないかを調べる。
	LT, <	左辺が右辺の値より小さいかを調べる。
	LE, <=	左辺が右辺の値以下であるかを調べる。
	GT, >	左辺が右辺の値より大きいかを調べる。
	GE, >=	左辺が右辺の値以上であるかを調べる。

(2) 演算子の優先順位

演算子には優先順位が決められています。式の中で使用する場合、優先順位の高い演算子から評価されます。

同一の優先順位を持つ演算子が式の中に複数あるときは、式の左側から演算します。

表4-5に演算子の優先順位を示します。なお、優先順位の高い方から1とします。

表4-5 演算子の優先順位

優先順位	演算子
1	()
2	+ , - (単項演算子) , NOT
3	* , / , MOD
4	+ , -
5	EQ, =, NE, !=, LT, <, LE, <=, GT, >, GE, >=
6	AND
7	OR, XOR

(3) 演算子の制御

リロケータブルなセグメント中で定義されたレーベルなど、アセンブル時に値の定まらないシンボル（リロケータブルな値）に対する演算は制限されています。たとえば、リロケータブルな値どうしの加算を行うことはできません。

リロケータブルな値とは、次のものを示します。

- ・配置属性がリロケータブルであるセグメントで定義されたレーベル
- ・配置属性がリロケータブルであるセグメントで定義されたレーベルを含む式を値とするSET, EQUで定義されたシンボル
- ・配置属性がリロケータブルであるセグメントのロケーション・カウンタ（“\$”）

アブソリュートな値とは、次のものを示します。

- ・配置属性がアブソリュートであるセグメントで定義されたレーベル
- ・配置属性がアブソリュートであるセグメントで定義されたレーベルを含む式を値とするSET, EQUで定義されたシンボル
- ・配置属性がアブソリュートであるセグメントのロケーション・カウンタ（“\$”）
- ・定数

アブソリュート値はセグメント属性を持ちません。

どのような演算が可能なのか、また、演算結果のアブソリュート/リロケータブルの区別を表4-6に示します。

表4-6 セグメント属性における項と演算子の組み合わせ

演算子 セグメント属性	+	-	*, /	MOD	論理演算子	比較演算子
R, R	x	A ^{注1}	x	x	x	A ^{注1}
R, A	R	R ^{注2}	x	x	x	x
A, A	A	A	A	A	A	A

注1．同じセグメントに所属していれば演算可能（結果はアブソリュートな値）。

2．A - Rは演算できません。

備考 R：リロケータブルな値。

A：アブソリュートな値。

x：組み合わせることはできません。

- ・単項演算子は項についてのみ演算できます。

一次式： $\left\{ \begin{array}{l} \text{符号なし定数} \\ \text{シンボル名} \end{array} \right\}$

項： $\left\{ \begin{array}{l} \text{1 次式} \\ \text{ロケーション・カウンタ} \\ \text{算術式} \end{array} \right\}$

シンボルは、SET, EQU, レーベル名のみです。算術式については、付録A 構文図を参照してください。

- ・ただし、単項演算子の“+”または“-”に符号なし定数がつづく場合は、全体を符号付き定数とみなします。例を次に示します。

[例]

- 1.0は符号付き定数である。

- ・単項演算子の“+”および“-”はアブソリュートなオペランドだけが記述できます。演算結果はアブソリュートな値となります。

- ・外部参照名を含む式の形式

$\left\{ \begin{array}{l} \text{外部参照名値} \pm \text{アブソリュートな式} \\ \text{アブソリュートな式} + \text{外部参照名値} \end{array} \right\}$

数値（整数型、固定小数点型）間の算術2項演算結果を表4-7に示します（演算子は、“/”、“*”、“-”、“+”の場合）。

表4-7 演算結果

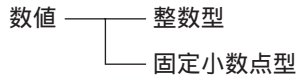
数値の型 \ 数値の型	整数型 ^注	固定小数点型
整数型 ^注	整数型 ^注	固定小数点型
固定小数点型	固定小数点型	固定小数点型

注 整数型は、文字列定数を含みます。

- 備考1**．演算結果がオーバーフローの場合は、フェイタル・エラーとし、演算結果を0（ゼロ）として処理します。
- 2．MOD演算子は、整数型と整数型のみので演算ができ、結果は整数型になります。
 - 3．数値間の2項論理演算は、すべての数値を整数型として演算を行い、結果も整数型となります。
 - 4．比較演算は、固定小数点型と整数型の演算も行うことが可能です。また、この評価値は、FALSEのとき0、TRUEのとき-1となります。

4.4 数 値

μPD77016ファミリ・アセンブリ言語で扱う数値の種類を次に示します。



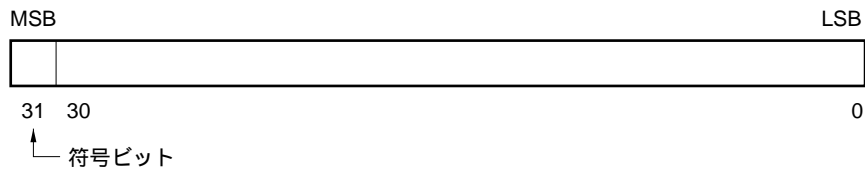
4.4.1 固定小数点型

(1) 記述形式

-[0[. . .]]1[. 0[. . .]]または[{ ± }] 0[. . .] 0[. 小数部]

小数部は10進数とみなします。32ビットの内部表現形式に変換したときに、小数部の桁数がμPD77016ファミリで扱うことのできる桁数よりも多い場合は、扱うことのできる桁数に切り捨てます。

(2) 内部表現形式



(3) 評価値の範囲

評価値の範囲と例について次に示します。

- 1.0 評価値 $1.0 - 2^{-32}$

[例] 固定小数点型の内部表現形式

記述形式	内部表現形式
- 0.5	11000000000000000000000000000000
- 1.0	10000000000000000000000000000000

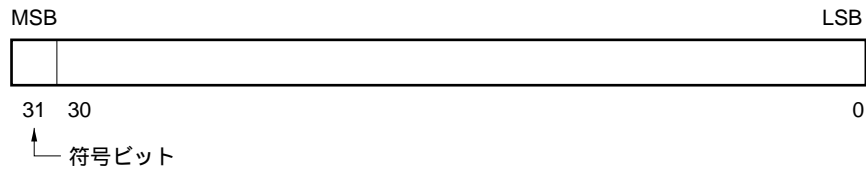
式中の固定小数点型を含む演算については、4.3 演算子を参照してください。

4.4.2 整数型

(1) 記述形式

空でない数字の列で表し、先頭に符号を付けることができます。記述した値は10進数とみなします。

(2) 内部表現形式



(3) 評価値の範囲

評価値の範囲と例について次に示します。

$$-2^{31} \quad \text{評価値} \quad 2^{31} - 1$$

[例] 整数型の内部表現形式

記述形式	内部表現形式
2	00000000000000000000000000000010
- 0x0FFF	111111111111111111111111000000000001 (0x0FFFの2の補数)
- 2	11111111111111111111111111111110

式中の固定小数点型を含む演算については、4.3 演算子を参照してください。

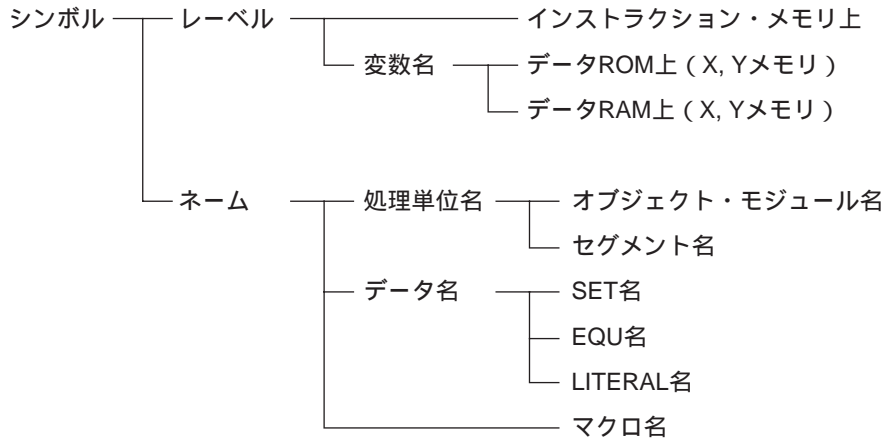
上記の範囲を越える数値に対してはフェイタル・エラーを出力します。

4.5 シンボル

ソース・モジュール上で各種データ（数値，アドレス等）を表現するために，前述の定数以外にシンボルが使えます。

シンボルを一度定義すると，そのシンボルを使ったデータ参照ができます。

シンボルには，次のような種類があります。



1つのソース・モジュール・ファイル中で，同一名称のシンボルを2回以上定義すると，エラーとなります。

(1) シンボルの定義

表4-8にシンボルが定義するステートメントを示します。

表4-8 ステートメント

	シンボルの種類	定義するステートメント
ラ ー ベ ル	インストラクション・メモリ上	インストラクション・メモリ用セグメント内ステートメント
	データROM上 (X , Yメモリ)	データROM用セグメント内の領域確保疑似命令ステートメント (DW, DWL)
	データRAM上 (X , Yメモリ)	データRAM用セグメント内の領域確保疑似命令ステートメント (DS)
ネ ー ム	オブジェクト・モジュール名	NAME疑似命令ステートメント
	セグメント名	セグメント開始疑似命令ステートメント
	SET名	SET疑似命令ステートメント
	EQU名	EQU疑似命令ステートメント
	LITERAL名	DEFINE汎用コントロール
	マクロ名	%DEFINE命令ステートメント

(2) ターミネータ

ターミネータには、次の2種類があります。

- ・ラベル： “ : ”
- ・ネーム : 空白, TAB, コメント。

(3) シンボルの記述上の規則

- ・シンボルとして、予約語と同等のものを記述することはできません。
- ・英大小文字、数字、英字相当文字 (? , _) で構成します。
ただし、先頭文字として数字 (0-9) と ? は使用できません。
- ・ラベルはシンボル名の後ろにコロン (“ : ”) を記述します。
- ・シンボルとして定義できる文字列の長さは1-8文字はまた1-31文字で、どちらにするかはアセンブラの - S オプション (シンボル名長指定) で指定します。その字数を越えた文字は無視されます。
- ・同一シンボルを2回以上定義することはできません。ただし、SET疑似命令で定義したネームは、SET疑似命令で再定義できます。また、MODULE属性のシンボルは他属性のシンボルとして再定義できます。
- ・シンボルを英小文字で記述した場合、アセンブラは英小文字として解釈し、英大文字、小文字の区別をします。ただし、アセンブラ・オプション (- CA) を指定した場合、英大文字、小文字の区別をせず、英小文字を英大文字として解釈します。

(4) シンボルの属性

シンボルの属性には次の9種類があります。

NUMBER属性 数値定数を割り付けたネーム，EXTRN疑似命令で定義されたシンボル。

ADDRESS属性 レーベルとして定義されたシンボル。また，そのシンボルをEQU/SET疑似命令でシンボル定義したネーム。

IM属性 インストラクション・メモリのセグメント名。

XROM属性 データROM (Xメモリ) のセグメント名。

YROM属性 データROM (Yメモリ) のセグメント名。

XRAM属性 データRAM (Xメモリ) のセグメント名。

YRAM属性 データRAM (Yメモリ) のセグメント名。

MODULE属性 NAME疑似命令によって定義されたモジュール名。指定されなかった場合は，ソース・モジュール・ファイル名のプライマリ・ネームから作成されます。

MACRO属性 %DEFINE命令によって定義されたマクロ名。

シンボルの属性と，シンボルの範囲を，表4 - 9 に示します。

表4 - 9 シンボルの属性と範囲

属 性	範 囲
NUMBER属性	16進表現：0x00000000-0x0000FFFF
ADDRESS属性	10進表現：0-65535 16進表現：0x0000-0xFFFF (符号なし)
IM属性	値は持たない。
XROM属性	
YROM属性	
XRAM属性	
YRAM属性	
MODULE属性	
MACRO属性	

4.6 オペランド

オペランドとして記述できるものを、次に示します。

- ・ニモニック (アセンブリ命令)
- ・キー・ワード
- ・式 (シンボル, 定数, ロケーション・カウンタ参照, またはそれらを演算子で結合したもの)

4.6.1 キー・ワード

キー・ワードはセグメント開始疑似命令のAT, 汎用コントロール (短縮型を含む) です。キー・ワードを他の目的 (シンボルなど) に用いることはできません。

4.6.2 式

μPD77016ファミリ・アセンブリ言語で式と呼ぶものを、次に示します。

- ・シンボル (レーベル, SET, EQUで定義したもの)
- ・定数
- ・ロケーション・カウンタ参照記号 (“\$” で表す。記述セグメントに対するロケーション・カウンタの値をもつ。)
- ・シンボル, 定数, ロケーション・カウンタに演算子を付加したもの。または, 演算子で結合したもの。演算子については, 4.3 演算子を参照してください。
- ・外部参照名を含む式の形式: 具体的には,

外部参照名値	±	アブソリュートな式
アブソリュートな式	+	外部参照名値

式に含まれるオペランドによってアブソリュートな式とリロケータブルな式を区別します (4.3 演算子を参照してください)。

【例】

3/5 + 2

SYM + 4 (SYMはシンボル)

第5章 アセンブリ命令

5.1 アセンブリ命令セット

μPD77016ファミリの命令は32ビットで構成されています。

複数の処理を同一インストラクションに記述できます。また、条件付加できる命令があります。

5.1.1 命令セットの種類

命令セットは次の9種類に分けられます。

(1) 3項演算命令

乗累算器での演算を指定する命令です。演算対象(入力)は汎用レジスタから3レジスタを、任意に指定できます。出力先は、入力に指定した汎用レジスタの1レジスタです。

(2) 2項演算命令

乗累算器, ALUまたはシフタでの演算を指定する命令です。演算対象(入力)は汎用レジスタから2レジスタを任意に指定できます。また、汎用レジスタの代わりにイミディエト値を1入力に指定できる命令もあります。出力先は汎用レジスタから1レジスタを任意に指定できます。

(3) 単項演算命令

ALUでの演算を指定する命令です。演算対象(入力)は汎用レジスタから1レジスタを、任意に指定できます。出力先は汎用レジスタから1レジスタを、任意に指定できます。

演算対象の汎用レジスタが出力先となるクリア命令, 出力先に指定したレジスタも演算対象(入力)とする累加算命令, 累減算命令および除算命令も単項演算として扱います。

(4) ロード/ストア命令

メモリと汎用レジスタ間の16ビット・データ転送を指定する命令です。同時に演算命令を指定できる並列ロード/ストア, ロード/ストアの対象となる汎用レジスタの範囲を指定できる部分ロード/ストア, 命令でアドレスを指定するダイレクト・アドレッシング・ロード/ストア, および命令でモディファイ値を指定する即値インデクス・ロード/ストアなどがあります。

転送対象(入出力)は汎用レジスタから、任意に指定できます。

(5) レジスタ間転送命令

汎用レジスタとほかのレジスタ間の転送を指定する命令です。

(6) 即値設定命令

汎用レジスタとアドレス演算ユニットの各レジスタにイミディエト値を設定する命令です。

(7) 分岐命令

プログラムの分岐を指定する命令です。ジャンプ, サブルーチン・コールおよびリターン命令があります。

(8) ハードウェア・ループ命令

命令の繰り返し実行を指定する命令です。1命令を繰り返すリピート命令と, 2命令以上繰り返すループ命令があります。

(9) 制御命令

プログラム制御を指定する命令です。

5.1.2 ニモニック

(1) ニモニックの種類

ニモニックの種類を次に示します。

3項演算命令
 2項演算命令 (イミディエト値を使用しない)
 2項演算命令 (イミディエト値を使用する)
 単項演算命令
 ロード/ストア命令 (並列ロード/ストア)
 " (部分ロード/ストア)
 " (そのほかのロード/ストア)
 レジスタ間転送命令
 即値設定命令
 分岐命令
 ハードウェア・ループ命令 (リピート)
 " (ループ)
 制御命令 (条件命令)
 " (条件命令以外)

(2) 組み合わせ可能な命令セット

1ステートメントで組み合わせ可能な命令セットを次に示します。

ただし、命令セット24は1ステートメントに記述可能な組み合わせではなく、リピート命令と次に記述可能な命令との組み合わせです。

命令セット1 ...
 命令セット2 ...
 命令セット3 ...
 命令セット4 ...
 命令セット5 ...
 命令セット6 ...
 命令セット7 ...
 命令セット8 ...
 命令セット9 ...
 命令セット10 ...
 命令セット11 ...
 命令セット12 ...

命令セット13	...	
命令セット14	...	
命令セット15	...	+ (XメモリまたはYメモリ)
命令セット16	...	+ (Xメモリ) + (Yメモリ)
命令セット17	...	+ (XメモリまたはYメモリ)
命令セット18	...	+ (Xメモリ) + (Yメモリ)
命令セット19	...	+ (XメモリまたはYメモリ)
命令セット20	...	+ (Xメモリ) + (Yメモリ)
命令セット21	...	+
命令セット22	...	+
命令セット23	...	+
命令セット24	...	

+ , , , , , , , , , のいずれか

(3) ニモニックの記述制限

各命令セットの記述には、次のような共通の制限があります。

- ・各ニモニックは、算術子 (=, ±等) の前後に任意の空白、またはTABを記述できます。
- ・演算命令 (3項演算, 2項演算, 単項演算) で、() を使って演算に優先順位をつけることはできません。
- ・イミディエイト値としてシンボル、式も記述できます。

5.2 命令セットの詳細

二モニックに記述できる数値 (imm, addr, count) の表現はすべて16進数で示していますが、記述するときは、2進数、8進数、10進数、16進数のいずれでも記述できます。

また、データ・ポインタのモディファイは、メモリ・アクセス後に行います。結果は直後の命令から有効になります。データ・ポインタのモディファイのみはできません。記述例とオペレーションについて、以下に示します。

記述例	オペレーション
DPn	何も行いません (DPnの値を変化させません)。
DPn + +	DPn DPn + 1
DPn - -	DPn DPn - 1
DPn# #	DPn DPn + DNn (DP0-DP7に対応するDN0-DN7の値を加算します。) 例: DP0 DP0 + DN0
DPn%%	(n = 0-3) DPn = ((DP _L + DNn) mod (DMX + 1)) + DP _H (n = 4-7) DPn = ((DP _L + DNn) mod (DMY + 1)) + DP _H
! DPn# #	DPnをビット・リパース後メモリ・アクセスします。 メモリ・アクセス後 DPn DPn + DNn
DPn# # imm	DPn DPn + imm

5.2.1 3項演算命令 (命令セット1)

[記述方法]

命令名称	二モニク	オペランドに記述できるもの
マルチプライ・アド	$ro = ro + rh * rh'$	rh, rh' = { R0H-R7H } ro = { R0-R7 }
マルチプライ・サブ	$ro = ro - rh * rh'$	rh, rh' = { R0H-R7H } ro = { R0-R7 }
サイン・アンサイン・マルチプライ・アド	$ro = ro + rh * rl$ (rlは正の整数フォーマット)	rh = { R0H-R7H } rl = { R0L-R7L } ro = { R0-R7 }
アンサイン・アンサイン・マルチプライ・アド	$ro = ro + rl * rl'$ (rl, rl'は正の整数フォーマット)	rl, rl' = { R0L-R7L } ro = { R0-R7 }
1ビット・シフト・マルチプライ・アド	$ro = (ro >> 1) + rh * rh'$	rh, rh' = { R0H-R7H } ro = { R0-R7 }
16ビット・シフト・マルチプライ・アド	$ro = (ro >> 16) + rh * rh'$	rh, rh' = { R0H-R7H } ro = { R0-R7 }

[記述上の注意]

各二モニクのro, rh, rlなどの記述順序は5.2.1 3項演算命令の表のとおりで、入れ替えることはできません。ただし、サイン・アンサイン・マルチプライ・アドにかぎり、被乗数と乗数の入れ替えができます。

例：

$c = c + a * b$ 正しい
aとbを入れ替えたとき
 $c = c + b * a$ 正しい
bとcを入れ替えたとき
 $c = b + a * c$ 誤り
a*bとcを入れ替えたとき
 $c = a * b + c$ 誤り

5.2.2 2項演算命令（イミディエト値を使用しない）（命令セット2）

【記述方法】

命令名称	二モニック	オペランドに記述できるもの
マルチプライ	$ro = rh * rh'$	$rh, rh' = \{ R0H-R7H \}$ $ro = \{ R0-R7 \}$
アド	$ro'' = ro + ro'$	$ro, ro', ro'' = \{ R0-R7 \}$
サブ	$ro'' = ro - ro'$	$ro, ro', ro'' = \{ R0-R7 \}$
算術右シフト	$ro' = ro \text{ SRA } rl$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $rl = \{ R0L-R7L \}$
論理右シフト	$ro' = ro \text{ SRL } rl$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $rl = \{ R0L-R7L \}$
論理左シフト	$ro' = ro \text{ SLL } rl$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $rl = \{ R0L-R7L \}$
アンド	$ro'' = ro \& ro'$	$ro, ro', ro'' = \{ R0-R7 \}$
オア	$ro'' = ro \mid ro'$	$ro, ro', ro'' = \{ R0-R7 \}$
イクスクルーシブ・オア	$ro'' = ro \wedge ro'$	$ro, ro', ro'' = \{ R0-R7 \}$
レスザン	$ro'' = \text{LT} (ro, ro')$	$ro, ro', ro'' = \{ R0-R7 \}$

【記述上の注意】

並列ロード/ストア命令との同時記述が可能です。同時記述については、5.2.16 2項演算（イミディエト値を使用しない）+並列ロード/ストア命令を参照してください。

5.2.3 2項演算命令（イミューディエト値を使用する）（命令セット3）

【記述方法】

命令名称	二モニック	オペランドに記述できるもの
イミューディエト算術右シフト	$ro' = ro \text{ SRA } imm$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $imm = \{ 0-0x3F \}$
イミューディエト論理右シフト	$ro' = ro \text{ SRL } imm$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $imm = \{ 0-0x3F \}$
イミューディエト論理左シフト	$ro' = ro \text{ SLL } imm$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $imm = \{ 0-0x3F \}$
イミューディエト・アンド	$ro' = ro \ \& \ imm$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $imm = \{ 0-0xFFFF \}$
イミューディエト・オア	$ro' = ro \ \ imm$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $imm = \{ 0-0xFFFF \}$
イミューディエト・イクスクルーシブ・オア	$ro' = ro \ \wedge \ imm$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $imm = \{ 0-0xFFFF \}$
イミューディエト・アド	$ro' = ro + imm$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $imm = \{ 0, 2-0xFFFF \}$
イミューディエト・サブ	$ro' = ro - imm$	$ro, ro' = \{ R0-R7 \}$ $imm = \{ 0, 2-0xFFFF \}$

【記述上の注意】

これらの命令は、並列ロード/ストア命令との同時記述はできません。

シフト命令のイミューディエト値に負の数値、小数点数を記述した場合、フェイタル・エラーを出力します。

5.2.4 単項演算命令 (命令セット4)

【記述方法】

命令名称	二モニック	オペランドに記述できるもの
クリア	CLR (ro)	ro = { R0-R7 }
インクリメント	ro' = ro + 1	ro, ro' = { R0-R7 }
デクリメント	ro' = ro - 1	ro, ro' = { R0-R7 }
絶対値	ro' = ABS (ro)	ro, ro' = { R0-R7 }
1の補数	ro' = ~ro	ro, ro' = { R0-R7 }
2の補数	ro' = - ro	ro, ro' = { R0-R7 }
クリップ	ro' = CLIP (ro)	ro, ro' = { R0-R7 }
丸め	ro' = ROUND (ro)	ro, ro' = { R0-R7 }
指数	ro' = EXP (ro)	ro, ro' = { R0-R7 }
代入	ro' = ro	ro, ro' = { R0-R7 }
累加算	ro' + = ro	ro, ro' = { R0-R7 }
累減算	ro' - = ro	ro, ro' = { R0-R7 }
除算	ro' / = ro	ro, ro' = { R0-R7 }

【記述上の注意】

特になし

5.2.5 ロード/ストア命令 (並列ロード/ストア) (命令セット5)

[記述方法]

命令名称	二モニック	オペランドに記述できるもの
並列ロード/ストア	ro = *dpx_mod ro' = *dpy_mod	ro, ro' = { R0-R7 } ,
	ro = *dpx_mod *dpy_mod = rh	rh, rh' = { R0H-R7H } ,
	*dpx_mod = rh ro = *dpy_mod	dpx = { DP0-DP3 } ,
	*dpx_mod = rh *dpy_mod = rh'	dpy = { DP4-DP7 }

[記述上の注意]

- (1) 転送後, modで指定されたモディファイを行います。
- (2) Xメモリ転送, Yメモリ転送の記述順序はどちらからでもかまいません。
- (3) Xメモリ転送, Yメモリ転送どちらか1つのみの記述もできます。
- (4) 1ステートメント中にXメモリ転送同士あるいは, Yメモリ転送同士を記述することはできません。

例:

R2 = R3 + R4 R0 = *DP1 *DP0 = R1; フェイタル・エラーを出力します。
 ~~~~~はXメモリへのアクセスです。

- (5) Xメモリからロードする汎用レジスタと, Yメモリからロードする汎用レジスタが重複するような記述はできません。

## 例:

R2 = R3 + R4 R0 = \*DP1 R0 = \*DP4; ..... フェイタル・エラーを出力します。

- (6) 演算命令 (3項演算, 2項演算, 単項演算) の同時記述がない場合, 部分ロード/ストアの命令コードを出力します。つまり, この命令セットだけの命令コードを出力することはありません。
- (7) レジスタ間転送命令および, 即値設定命令で設定したデータ・ポインタ・レジスタを直後の並列ロード/ストア命令で指定した場合, フェイタル・エラーを出力します。

また, セグメントの先頭に並列ロード/ストア命令を記述した場合は, ワーニング・エラーを出力します。

例：

```
SEG1 IMSEG
    R2 = R3 + R4  R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; ..... ワーニング・エラーを出力
                :                               します。
    DP0 = 0x0100 ;
    R2 = R3 + R4  R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; ..... フェイタル・エラーを出力
                :                               します。
    IF ( R0 == 0 )  DP0 = R1L ;
    R2 = R3 + R4  R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; ..... フェイタル・エラーを出力
                :                               します。
    LOOP 10 {
        R2 = R3 + R4  R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; ..... フェイタル・エラーを出力
                :                               します。
        DP0 = 0x0100 ;
    } ;
    R2 = R3 + R4  R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; ..... フェイタル・エラーを出力
                :                               します。
```

## 5.2.6 ロード/ストア命令 (部分ロード/ストア) (命令セット6)

## 【記述方法】

| 命令名称      | 二モニック                                | オペランドに記述できるもの                                                                                                                                                     |
|-----------|--------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 部分ロード/ストア | dest = *dpx_mod dest' = *dpy_mod     | dest, dest' = { R0-R7,<br>R0EH-R7EH, R0E-R7E,<br>R0H-R7H, R0L-R7L },<br>source, source' =<br>{ R0E-R7E, R0H-R7H,<br>R0L-R7L },<br>dpx = DP0-DP3,<br>dpy = DP4-DP7 |
|           | dest = *dpx_mod *dpy_mod = source    |                                                                                                                                                                   |
|           | *dpx_mod = source dest = *dpy_mod    |                                                                                                                                                                   |
|           | *dpx_mod = source *dpy_mod = source' |                                                                                                                                                                   |

## 【記述上の注意】

- (1) 転送後, modで指定されたモディファイを行います。
- (2) Xメモリ転送, Yメモリ転送の記述順序はどちらからでもかまいません。
- (3) Xメモリ転送, Yメモリ転送どちらか1つのみの記述もできます。
- (4) 1ステートメント中にXメモリ転送同士あるいは, Yメモリ転送同士を記述することはできません。
- (5) Xメモリ, Yメモリからロードする汎用レジスタが同じでビットが重複するような組み合わせの記述はできません (R0とR0EH, R0E, R0H, R0Lは同時記述できません。R1-R7についても同様です)。

例:

```

R0 = *DP1  R0 = *DP4 ;
R0H = *DP1 R0 = *DP4 ; } ..... どちらの場合もフェイタル・エラーを出力します。

```

- (6) レジスタ間転送命令および, 即値設定命令で設定したデータ・ポインタ・レジスタを直後の部分ロード/ストア命令で指定した場合, フェイタル・エラーを出力します。

また, セグメントの先頭に部分ロード/ストア命令を記述した場合は, ワーニング・エラーを出力します。

例：

```
SEG1 IMSEG
    R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; .....   ワーニング・エラーを出力します。
    :
    DP0 = 0x0100 ;
    R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; .....   フェイタル・エラーを出力します。
    :
    IF ( R0 == 0 )  DP0 = R1L ;
    R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; .....   フェイタル・エラーを出力します。
    :
    LOOP 10 {
        R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; .....   フェイタル・エラーを出力します。
        :
        DP0 = 0x0100 ;
    } ;
    R0 = *DP0  R5 = *DP5 ; .....   フェイタル・エラーを出力します。
    :
```

### 5.2.7 ロード/ストア命令 (その他のロード/ストア) (命令セット7)

**[記述方法]**

| 命令名称                  | 二モニック             | オペランドに記述できるもの                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|-----------------------|-------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ダイレクト・アドレッシング・ロード/ストア | dest = * addr     | dest = { R0-R7, R0EH-R7EH, R0E-R7E, R0H-R7H, R0L-R7L },<br>source = { R0E-R7E, R0H-R7H, R0L-R7L },<br>addr=<br><div style="display: flex; align-items: center;"> <span style="font-size: 2em; margin-right: 5px;">{</span> <span style="margin-right: 5px;">0 : X-0xFFFF : Xメモリ</span> <span style="margin-right: 5px;">}</span><br/> <span style="font-size: 2em; margin-right: 5px;">{</span> <span style="margin-right: 5px;">0 : Y-0xFFFF : Yメモリ</span> <span style="margin-right: 5px;">}</span> </div> |
|                       | * addr = source   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| 即値インデクス・ロード/ストア       | dest = * dp_imm   | dest = { R0-R7, R0EH-R7EH, R0E-R7E, R0H-R7H, R0L-R7L },<br>source = { R0E-R7E, R0H-R7H, R0L-R7L },<br>dp = { DP0-DP7 }                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
|                       | * dp_imm = source |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |

**[記述上の注意]**

(1) レジスタ間転送命令および、即値設定命令で設定したデータ・ポインタ・レジスタを直後の即値インデクス・ロード/ストア命令で指定した場合、フェイタル・エラーを出力します。

また、セグメントの先頭に即値インデクス・ロード/ストア命令を記述した場合は、ワーニング・エラーを出力します。

例：

```
SEG1 IMSEG
    R0 = *DP0 # #1 ; ..... ワーニング・エラーを出力します。
    :
    DP0 = 0x0100 ;
    R0 = *DP0 # #1 ; ..... フェイタル・エラーを出力します。
    :
```

(2) ダイレクト・アドレッシング・ロード/ストア命令のaddrに小数点数を記述した場合、フェイタル・エラーを出力します。

## 5.2.8 レジスタ間転送命令 (命令セット8)

## [記述方法]

| 命令名称    | 二モニック       | オペランドに記述できるもの                                               |
|---------|-------------|-------------------------------------------------------------|
| レジスタ間転送 | dest = rl   | dest, source :<br>汎用レジスタ以外のすべてのレジスタから選択<br>rl = { R0L-R7L } |
|         | rl = source |                                                             |

## [記述上の注意]

(1) destに指定したデータ・ポインタ・レジスタを直後のロード/ストア命令でポインタに指定した場合、フェイタル・エラーを出力します。

具体的な例については、5.2.5 ロード/ストア命令(並列ロード/ストア)-5.2.7 ロード/ストア命令(その他のロード/ストア)を参照してください。

また、セグメントの最後にレジスタ間転送命令を記述した場合は、ワーニング・エラーを出力します。

例：

```

:
DP0 = R0L ; .....   ワーニング・エラーを出力します。
END

```

(2) dest, sourceにスタック(STK), スタック・ポインタ(SP)を指定した場合、直後にRET, RETIを記述しないでください。

## 5.2.9 即値設定命令 (命令セット9)

## 【記述方法】

| 命令名称 | 二モニック    | オペランドに記述できるもの                             |
|------|----------|-------------------------------------------|
| 即値設定 | rl = imm | rl = { R0L-R7L } ,                        |
|      | dp = imm | dp = { DP0-DP7 } ,                        |
|      | dn = imm | dn = { DN0-DN7 } ,                        |
|      | dm = imm | dm = { DMX, DMY } ,<br>imm = { 0-0xFFFF } |

## 【記述上の注意】

destに指定したデータ・ポインタ・レジスタを直後のロード/ストア命令でデータ・ポインタとして使用した場合、フェイタル・エラーを出力します。

具体的な例については、5.2.5 ロード/ストア命令(並列ロード/ストア)-5.2.7 ロード/ストア命令(その他のロード/ストア)を参照してください。

また、セグメントの最後に即値設定命令を記述した場合は、ワーニング・エラーを出力します。

例：

```

:
DP0 = 0x0100 ; ..... ワーニング・エラーを出力します。
END

```



## 5.2.10 分岐命令 (命令セット10)

### [ 記述方法 ]

| 命令名称                    | 二モニック    | オペランドに記述できるもの      |
|-------------------------|----------|--------------------|
| ジャンプ <sup>注</sup>       | JMP imm  | imm = { 0-0xFFFF } |
| レジスタ間接ジャンプ              | JMP dp   | dp = { DP0-DP7 }   |
| サブルーチン・コール <sup>注</sup> | CALL imm | imm = { 0-0xFFFF } |
| レジスタ間接サブルーチン・コール        | CALL dp  | dp = { DP0-DP7 }   |
| リターン                    | RET      |                    |
| 割り込みリターン                | RETI     |                    |

**注** ジャンプ命令とサブルーチン・コール命令は、実際には±32 Kワードの範囲に分岐する相対ジャンプ命令です。しかし、相対アドレスの計算はアセンブラとリンカが行うため、ユーザが相対ジャンプを意識する必要はありません。ソース・プログラムには絶対アドレス（実際の分岐先アドレス）を記述してください。もし相対アドレス形式で記述したいときは、以下のように分岐命令のオペランドの先頭に\$を記述します。

```
JMP $ +2 ... 2つ先のアドレスへジャンプ
JMP $ -3 ... 3つ手前のアドレスへジャンプ
```

### [ 記述上の注意 ]

- (1) ジャンプ、サブルーチン・コール命令のイミディエイト値に小数点数を記述した場合、フェイタル・エラーを出力します。
- (2) IF条件付きサブルーチン・コール命令の次にリターン命令 (IF条件なし) または割り込みリターン命令 (IF条件なし) を記述するとフェイタル・エラーを出力します。

```
例： ( a ) if ( r0 != 0 ) call dp0 ;
      ret ;                      .....フェイタル・エラーを出力します。
      ( b ) if ( r0 != 0 ) call 0x200 ;
      reti ;                     .....フェイタル・エラーを出力します。
```

- (3) リターン命令、割り込みリターン命令の直前に、スタック (STK)、スタック・ポインタ (SP) を dest, sourceとしたレジスタ間転送命令を記述しないでください。

```
例：
      ⋮
      ROL = STK ; ..... フェイタル・エラーを出力します。
      RET ;
```

## 5.2.11 ハードウェア・ループ命令 (リピート) (命令セット11)

## [記述方法]

| 命令名称 | 二モニック     | オペランドに記述できるもの                 |
|------|-----------|-------------------------------|
| リピート | REP count | count = { 1-0x7FFF, R0L-R7L } |

## [記述上の注意]

- (1) countに0および0x8000以上を指定した場合、フェイタル・エラーを出力します。
- (2) リピート対象命令に分岐命令、リピート命令、ループ命令、ループ終端の命令、ループ・ポップ命令、HALT命令およびSTOP命令を記述した場合、フェイタル・エラーを出力します。

## 例:

次の(a)-(d)のような記述をした場合、フェイタル・エラーを出力します。

- (a) REP count ;  
REP count ;
- (b) REP count ;  
LOOP count {  
:  
}
- (c) LOOP count {  
:  
REP count ;  
リピート対象命令  
};
- (d) REP count ;  
HALT ;

- (3) リピート命令のカウンタ値に負の数値、または小数点数を記述した場合、フェイタル・エラーを出力します。

## 5.2.12 ハードウェア・ループ命令 (ループ) (命令セット12)

## [記述方法]

| 命令名称 | 二モニック                   | オペランドに記述できるもの                 |
|------|-------------------------|-------------------------------|
| ループ  | LOOP count<br>(2桁以上の命令) | count = { 1-0x7FFF, R0L-R7L } |

## [記述上の注意]

- (1) countに0および0x8000以上を指定した場合、フェイタル・エラーを出力します。
- (2) ループ開始命令からループ終了命令までの間には、2行-255行のアセンブリ命令ステートメントが記述できます。
- (3) LOOP命令の“{”は、LOOP命令記述行の最後か、改行後に記述できます。

例:

```

LOOP count {
または
LOOP count
{

```

- (4) LOOP命令の“;”は次の例のように記述してください。

例1.

```

LOOP count {
    :
};    この位置に必ず;を記述してください。

```

2.

```

LOOP count ;    この位置に;を記述してはいけません。
{              ;    この位置に;を記述してもかまいません。

```

3.

```

LOOP count { ;    この位置に;を記述してもかまいません。

```

- (5) ループ開始アドレスからループ終端アドレスまでの命令ステートメントが0または1行の場合、または256行以上の場合、フェイタル・エラーを出力します。

例:

```

LOOP count {
    “1”命令
};

```

- (6) ソース・モジュール上のループ・スタックのネスト管理は最大4レベルまでとします。4レベルを超えた場合、ワーニング・エラーを出力します。
- ★ (7) ループ先頭にループ・カウンタからの転送命令を記述することはできません。
- (8) ループ終端3命令以内に記述できない命令を次に示します。

分岐命令, リピート命令, リピート対象命令(リピート命令とのセット), ループ命令, ほかのループ命令の終端命令, ループ・ポップ命令, HALT命令, STOP命令およびループ・カウンタからの転送命令

次のような記述をした場合は、フェイタル・エラーとなります。

**例：分岐命令, リピート命令, リピート対象命令(リピート命令とのセット)**

|                                                                                  |                                                                   |
|----------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------|
| <pre> LOOP count {     :     REP count }; (ループ終了命令を     リピートしている)         </pre> | <pre> LOOP count {     :     REP count }; リピート対象命令         </pre> |
|----------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------|

**例：ループ命令およびほかのループ命令の終端命令**

|                                                           |                                                                                  |                                                                  |
|-----------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------|
| <pre> LOOP count {     :     LOOP count };         </pre> | <pre> LOOP count {     :     LOOP count {         :     };     };         </pre> | <pre> : ループ 1 : : ループ 2 : : ループ 2 END : ループ 1 END         </pre> |
|-----------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------|

- (9) ループ命令のカウンタ値に負の数値, または小数点数を記述した場合, フェイタル・エラーを出力します。

## 5.2.13 制御命令 (条件命令) (命令セット13)

## [記述方法]

| 命令名称 | 二モニック          | オペランドに記述できるもの                   |
|------|----------------|---------------------------------|
| 条件   | IF ( ro cond ) | ro = { R0-R7 } ,<br>cond : 下記参照 |

## [記述上の注意]

(1) condに記述できる条件を次に示します。

EVER : 無条件 (このときは, roを省略可能)

==0 : = 0

!=0 : ≠ 0

> 0 : > 0

< 0 : < 0

<=0 : ≤ 0

>=0 : ≥ 0

==EX : エクステンション (ビット39-31に0と1が混在する)

!=EX : エクステンションなし (ビット39-31がすべて0または1)

(2) condを省略したとき, およびEVERを記述した場合は, 無条件分岐とみなします。

(3) 条件のみを記述した場合 (単項演算命令, レジスタ間転送命令または, 分岐命令が同時記述されていない場合) は, フェイタル・エラーを出力します。

(4) IF命令は複数行にわたって記述することはできません。

例: 誤った記述形式      正しい記述形式

IF ( R0 != 0 ) ↵      IF ( R0 != 0 ) CLR ( R0 ) ;

CLR ( R0 ) ;

## 5.2.14 制御命令（条件命令以外）（命令セット14）

## 【記述方法】

| 命令名称        | ニモニック                        | オペランドに記述できるもの |
|-------------|------------------------------|---------------|
| ノー・オペレーション  | NOP                          |               |
| ホルト         | HALT                         |               |
| ストップ        | STOP<br>( μPD77016にはありません。 ) |               |
| ループ・ポップ     | LPOP                         |               |
| フォーク・インタラプト | FINT                         |               |

## 【記述上の注意】

( 1 ) HALT命令, STOP命令をリピートの対象命令として記述しないでください。

また, ループ終端3命令以内に記述しないでください。

- ★ ( 2 ) μPD77111ファミリでWAKEUP端子によるストップ・モードからの復帰を行う場合は, STOP命令の直前にNOP命令を記述してください。

例: nop ; 必要

stop ; WAKEUP端子による復帰を前提としたSTOP命令

## 5.2.15 3項演算 + 並列ロード/ストア命令 (命令セット15, 命令セット16)

## [記述方法]

5.2.1 3項演算命令, および5.2.5 ロード/ストア命令(並列ロード/ストア)を参照してください。

## [記述上の注意]

(1) 3項演算と並列ロード/ストアの間には1個以上の空白(またはTAB)を記述してください。  
また、必ず3項演算を先に(左側に)記述します。

3項演算          並列ロード/ストア.....正しい

並列ロード/ストア          3項演算.....誤り(フェイタル・エラーを出力します。)

(2) 並列ロード/ストアのXメモリ転送部, Yメモリ転送部の記述順序はどちらからでも可能です。

(3) 使用するレジスタが重複(3項演算, 並列ロード/ストア部)するような場合には, 次のような処理を行います。

例:

R0 = R0 + R1 \* R2      \* DP0 = R0 ;

3項演算部 ..... R0には演算結果が入ります。

並列ロード/ストア部 ..... R0には3項演算前のR0の値が入ります。

R0 = R0 + R1 \* R2      R0 = \* DP0 ; ..... フェイタル・エラーを出力します。

### 5.2.16 2項演算命令（イミディエト値を使用しない）+ 並列ロード/ストア命令 （命令セット17，命令セット18）

#### [ 記述方法 ]

5.2.2 2項演算命令（イミディエト値を使用しない），および5.2.5 ロード/ストア命令（並列ロード/ストア）を参照してください。

#### [ 記述上の注意 ]

- (1) 並列ロード/ストア命令と同時記述できる2項演算命令は、イミディエト値を使用しないものにかぎります。イミディエト値を使用した2項演算命令は、並列ロード/ストア命令と同時記述することはできません。
- (2) 2項演算と並列ロード/ストアの間には1個以上の空白（またはTAB）を記述します。また、必ず2項演算を先に（左側に）記述します。

2項演算            並列ロード/ストア.....正しい  
並列ロード/ストア        2項演算.....誤り（フェイタル・エラーを出力します。）

- (3) 並列ロード/ストアのXメモリ転送部，Yメモリ転送部の記述順序はどちらからでも可能です。
- (4) 使用するレジスタが重複（2項演算部，並列ロード/ストア部）するような場合には、次のような処理を行います。

#### 例：

R0 = R0 + R1      \* DP0 = R0 ;  
2項演算部 ..... R0には演算結果が入ります。  
並列ロード/ストア部 ..... R0には2項演算前のR0の値が入ります。  
R0 = R0 + R1      R0 = \* DP0 ; ..... フェイタル・エラーを出力します。



## 5.2.17 単項演算命令 + 並列ロード/ストア命令 (命令セット19, 命令セット20)

## [記述方法]

5.2.4 単項演算命令, および5.2.5 ロード/ストア命令(並列ロード/ストア)を参照してください。

## [記述上の注意]

(1) 単項演算とロード/ストアの間には1個以上の空白(またはTAB)を記述します。また, 必ず単項演算を先に(左側に)記述します。

単項演算      並列ロード/ストア.....正しい  
並列ロード/ストア      単項演算.....誤り(フェイタル・エラーを出力します。)

(2) 並列ロード/ストアのXメモリ転送部, Yメモリ転送部の記述順序はどちらからでも可能です。

(3) 使用するレジスタが重複(単項演算部, 並列ロード/ストア部)するような場合には, 次のような処理を行います。

## 例:

```
R0 = R0 + 1      * DP0 = R0 ;
単項演算部 ..... R0には演算結果が入ります。
並列ロード/ストア部 ..... R0には単項演算前のR0の値が入ります。
R0 = R0 + 1      R0 = * DP0 ; ..... フェイタル・エラーを出力します。
```

## 5.2.18 条件 + 単項演算命令 (命令セット21)

## [記述方法]

5.2.4 単項演算命令, および5.2.13 制御命令(条件命令)を参照してください。

## [記述上の注意]

IF条件命令と単項演算命令の間には1個以上の空白(またはTAB)を記述します。

### 5.2.19 条件 + レジスタ間転送命令 (命令セット22)

#### [記述方法]

5.2.8 レジスタ間転送命令, および 5.2.13 制御命令 (条件命令) を参照してください。

#### [記述上の注意]

- (1) IF条件命令とレジスタ間転送命令の間には1個以上の空白(またはTAB)を記述します。
- (2) 次のレジスタは, IF条件命令と同時に記述することはできません。

SR, EIR, STK, SP, LSA, LEA, LC, LSP, LSR1, LSR2, LSR3, ESR

### 5.2.20 条件 + 分岐命令 (命令セット23)

#### [記述方法]

5.2.10 分岐命令, および 5.2.13 制御命令 (条件命令) を参照してください。

#### [記述上の注意]

IF条件命令と分岐命令の間には1個以上の空白(またはTAB)を記述します。

### 5.2.21 リピート命令に記述可能な命令 (命令セット24)

#### [記述方法]

5.2.11 ハードウェア・ループ命令(リピート)を参照してください。

#### [記述上の注意]

- (1) リピート対象命令には, 3項演算命令, 2項演算命令, 単項演算命令, ロード/ストア命令, レジスタ間転送命令, 即値設定命令, および制御命令(ただし, 条件命令 + 分岐命令(命令セット23)の組み合わせおよび制御命令のループ・ポップ命令を除く)が記述できます。
- (2) リピート対象命令に分岐命令, リピート命令, ループ命令, ループ終端の命令およびループ・ポップ命令を記述した場合, フェイタル・エラーを出力します。

## 第 6 章 疑似命令

### 6.1 疑似命令の種類

疑似命令の種類を表 6 - 1 に示します。

表 6 - 1 疑似命令の種類

| 疑似命令の種類       | 意 味                                                                                                                                                                               |
|---------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| セグメント開始       | IMSEG      インストラクション・メモリ用セグメントを定義します。<br>XROMSEG    XメモリROM用セグメントを定義します。<br>XRAMSEG    XメモリRAM用セグメントを定義します。<br>YROMSEG    YメモリROM用セグメントを定義します。<br>YRAMSEG    YメモリRAM用セグメントを定義します。 |
| シンボル定義        | EQU          式にネームを定義します。(再定義不可)<br>SET          式にネームを定義します。(再定義可)<br>%DEFINE     マクロ名を定義する。(再定義不可)                                                                              |
| ロケーション・カウンタ制御 | ORG          ロケーション・カウンタの値を指定します。                                                                                                                                                 |
| 領域確保          | DS          領域を確保します。<br>DW          データ付きで領域(データROM: 16ビット, インストラクション・メモリ: 32ビット)を確保します。<br>DWL         データ付きで領域(32ビット)を確保します。                                                   |
| プログラム・リンケージ   | NAME        モジュール名を定義します。<br>PUBLIC      外部定義名を宣言します。<br>EXTRN       外部定義名の参照を宣言します。                                                                                              |
| アセンブル終了       | END          アセンブルの終了をアセンブラに知らせます。                                                                                                                                                |

### 6.1.1 セグメント開始疑似命令

セグメントの開始を指定します。

μPD77016ファミリ・アセンブリ言語は、セグメントの終了を記述するための疑似命令を持たないので、セグメントの開始とともに、直前のセグメントの終了が指定されたことになります。

セグメントには、次の3タイプ5種類があり、それぞれ異なるセグメント開始疑似命令で指定します。

|                  |                  |
|------------------|------------------|
| ・ インストラクション・メモリ用 | IMSEG            |
| ・ データROM用        | XROMSEG, YROMSEG |
| ・ データRAM用        | XRAMSEG, YRAMSEG |

配置属性指定は、リンカに対し、そのセグメントをどこに配置するかを指示します。

リロケータブル属性を指定する場合は、オペランド欄に“INTERNAL”または“EXTERNAL”を記述して、内部メモリまたは外部メモリのどちらに配置するかを指定します。

アブソリュート属性を指定する場合は、オペランド欄に“AT”で始まるアブソリュート属性指定を記述します。

詳しい説明は表6 - 2を参照してください。

## [ 記述形式 ]

| シンボル欄  | ニモニック欄  | オペランド欄     |
|--------|---------|------------|
| セグメント名 | IMSEG   | [ 配置属性指定 ] |
| セグメント名 | XROMSEG | [ 配置属性指定 ] |
| セグメント名 | XRAMSEG | [ 配置属性指定 ] |
| セグメント名 | YROMSEG | [ 配置属性指定 ] |
| セグメント名 | YRAMSEG | [ 配置属性指定 ] |

## [ 機能 ]

セグメントの開始を指定します。

## [ 説明 ]

- ・同名のセグメントが存在した場合はアポート・エラーとなります。
- ・セグメント開始疑似命令ステートメントは、そのオペランドにより、セグメントに属性を付与します。
- ・配置属性指定を表6 - 2に示します。

IMSEG/XROMSEG/XRAMSEG/YROMSEG/YRAMSEGで配置属性指定を省略した場合は、INTERNAL属性とします。

表6 - 2 配置属性指定

| 配置属性     | 記述形式     | 説明                                   |
|----------|----------|--------------------------------------|
| INTERNAL | INTERNAL | 指定セグメントを内部メモリに配置します。<br>リロケータブル属性です。 |
| EXTERNAL | EXTERNAL | 指定セグメントを外部メモリに配置します。<br>リロケータブル属性です。 |
| AT       | AT n     | 指定セグメントを絶対番地で指定します。アブソリュート属性です。      |

AT nで記述するnにはアブソリュートな属性の整数型の式を記述します。このとき“\$”を含めることはできません。

セグメントを配置する範囲を表6-3に示します。

表6-3 セグメントを配置する範囲

| 疑似命令    | オペランド             |                                                                                            |
|---------|-------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
|         | 形式                | 範囲                                                                                         |
| IMSEG   | AT n <sup>注</sup> | nはアブソリュートな整数式で、値の範囲は、アセンブル環境ディレクティブ・ファイルの以下の命令で指定したアドレス範囲です。<br>EIMEM/IROM/IRAMで指定したアドレス範囲 |
| XROMSEG | AT n <sup>注</sup> | XROM/EXROMで指定したアドレス範囲                                                                      |
| YROMSEG | AT n <sup>注</sup> | YROM/EYROMで指定したアドレス範囲                                                                      |
| XRAMSEG | AT n <sup>注</sup> | XRAM/EXRAMで指定したアドレス範囲                                                                      |
| YRAMSEG | AT n <sup>注</sup> | YRAM/EYRAMで指定したアドレス範囲                                                                      |

注 AT nの前は、空白相当文字で区切ります。

**注意** アセンブリ命令または疑似命令により、セグメントのサイズを越えた場合、セグメントのサイズを越えた命令に対してのみ、フェイタル・エラーを出力します。それ以降の命令に対してはエラーを出力しません。いずれもセグメントのサイズを越えたアドレスを有効として、処理を続行します。

### 6.1.2 シンボル定義疑似命令

シンボルを定義し、値を割り当てます。

シンボル定義疑似命令には、次の3種類があります。

なお、リテラル・ネームについては第7章 汎用コントロールを参照してください。

- ・ EQU
- ・ SET
- ・ %DEFINE<sup>注</sup>

**注** %DEFINEはマクロ定義命令です。詳しい説明については8.2 マクロの機能を参照してください。

## EQU

## EQU

## (1) EQU

## [記述形式]

| シンボル欄 | 二モニック欄 | オペランド欄 |
|-------|--------|--------|
| ネーム   | EQU    | 式      |

## [機能]

ネームを定義して、値を割り当てます。同じネームに対して1回だけ定義することができます。

## [説明]

- ・ネームおよび式は必ず記述してください。記述しない場合はフェイタル・エラーとなります。
- ・同じネームに対して2回以上EQU定義を行った場合は、フェイタル・エラーとなります。
- ・式にシンボルが含まれる場合には、すでにその値が定義されている必要があります(シンボルの前方参照および外部参照はできません)。
- ・EQUで定義したシンボルをEXTRN宣言した場合は、フェイタル・エラーとなります。また、EXTRN宣言されたシンボルをEQUで定義した場合には、フェイタル・エラーとなります。
- ・ここで定義したネームは、アセンブリ命令ステートメントまたは疑似命令ステートメントに記述でき、オペランド欄に記述した式の値が割り当てられます。  
ネームの参照は、定義の前でもあとでもかまいません。



## SET

## SET

## (2) SET

## [記述形式]

| シンボル欄 | 二モニツク欄 | オペランド欄 |
|-------|--------|--------|
| ネーム   | SET    | 式      |

## [機能]

ネームの値を割り当てます。同じネームに対して複数回定義できます。

## [説明]

- ・ネームおよび式は必ず記述してください。記述しない場合には、フェイタル・エラーになります。
- ・式にシンボルが含まれる場合には、すでにその値が定義されている必要があります（シンボルの前方参照および外部参照はできません）。
- ・SETで定義したシンボルをPUBLIC宣言した場合には、フェイタル・エラーになります。
- ・SETで定義したシンボルをEXTRN宣言した場合には、フェイタル・エラーになります。また、EXTRN宣言されたシンボルをSETで定義した場合も、フェイタル・エラーになります。
- ・ここで定義したネームは、アセンブリ命令ステートメントまたは疑似命令ステートメントに記述することができます。オペランド欄に記述した式の値が割り当てられます。ネームの参照は、その直前に与えられた値が割り当てられます。ネームを最初に定義する以前のネームの参照は、フェイタル・エラーとなります。

## 例：

```

:
DW ABC ...フェイタル・エラーとなります。
:
ABC SET 123
:
DW ABC ...DW 123と解釈されます。
:
ABC SET 456
:
DW ABC ...DW 456と解釈されます。

```

### 6.1.3 ロケーション・カウンタ制御疑似命令

ロケーション・カウンタとは、次のセグメントごとに異なるポインタを指定します。

- ・ インストラクション・メモリ用セグメント
- ・ データROM用セグメント
- ・ データRAM用セグメント

ロケーション・カウンタ制御疑似命令には、次のものがあります。

- ・ ORG

## ORG

## ORG

## 【記述形式】

| シンボル欄 | 二モニック欄 | オペランド欄 |
|-------|--------|--------|
| [ネーム] | ORG    | 式      |

## 【機能】

アブソリュートなセグメントならば、このステートメントの次のステートメントに対して、絶対番地を指定します。リロケータブルなセグメントならば、このステートメントの次のステートメントに対して、セグメントの先頭からの相対番地を指定します。

## 【説明】

- ・ロケーション・カウンタの値は、オペランド欄の式で指定します。
- ・式の値は、このステートメント出現時にすでに確定されており、現在のロケーション・カウンタの値よりも、大きいか、等しくなければなりません。この条件を満たさない場合はフェイタル・エラーとなります。
- ・ORG疑似命令は、リロケータブルなセグメントと、アブソリュートなセグメントのどちらにも用いることができます。

このとき、リロケータブルなセグメントの場合には、ロケーション・アドレスはセグメントの先頭アドレスにオペランドで記述された式の値を加えた値となります。また、アブソリュートなセグメントの場合には、オペランドで記述された式の値となります。

#### 6.1.4 領域確保疑似命令

領域確保疑似命令には、次の3種類があります。

- ・ DS (領域確保)
- ・ DW (データ付き領域確保)
- ・ DWL (データ付き領域確保)

DS

DS

(1) DS

## [記述形式]

| シンボル欄      | 二モニック欄 | オペランド欄 |
|------------|--------|--------|
| [ レーベル : ] | DS     | 式      |

## [機能]

データRAMの領域を確保し、その先頭番地をシンボルに割り付けます。

## [説明]

- ・式にシンボルが含まれる場合は、すでにその値が絶対形式で定義されている必要があります（シンボルの前方参照および外部参照はできません）。  
また、式の値には正の整数のみ記述することができます。
- ・ワード単位（16ビット）で領域を確保します。オペランド欄の式には、領域数を記述します。

例：

DS 5

5ワードの領域が確保されます。

DW

DW

(2) DW

## [記述形式]

| シンボル欄  | ニモニック欄 | オペランド欄   |
|--------|--------|----------|
| [ラベル:] | DW     | 式[,式・・・] |

## [機能]

データROMまたはインストラクション・メモリの領域をデータ定義（初期化）し、その先頭番地をシンボルに割り付けます。

## [説明]

- ・ワード単位（データROM：16ビット）で領域を確保し、その領域へデータを書き込みます。オペランド欄の式には、データを記述します。
- ・データを複数個記述するときは、カンマ“,”で区切ります。このときは式の数だけ領域を確保します。

例：

DW 1, 2, 3

3ワードの領域を確保し、それぞれ0x0001, 0x0002, 0x0003を書き込みます。

## DWL

## DWL

## (3) DWL

## [記述形式]

| シンボル欄  | 二モニック欄 | オペランド欄   |
|--------|--------|----------|
| [ラベル:] | DWL    | 式[,式・・・] |

## [機能]

データROMの領域をデータ定義(初期化)し、その先頭番地をシンボルに割り付けます。

## [説明]

- ・2ワード単位(32ビット)で領域を確保し、その領域へデータを書き込みます。オペランド欄の式には、データを記述します。

例:

(0.3 = 0x26666666)

|      |         |     |
|------|---------|-----|
| XSEG | XROMSEG |     |
|      | DW      | 0.3 |
|      | DWL     | 0.3 |

Xメモリ Yメモリ

|      |  |
|------|--|
| 2666 |  |
| 2666 |  |
| 6666 |  |

|      |         |     |
|------|---------|-----|
| XSEG | XROMSEG |     |
|      | DW      | 0.3 |
| YSEG | YROMSEG |     |
|      | DWL     | 0.3 |

Xメモリ Yメモリ

|      |      |
|------|------|
| 2666 | 2666 |
|      | 6666 |

### 6.1.5 プログラム・リンケージ疑似命令

オブジェクト・モジュール名，外部定義名，外部参照名を宣言します。

プログラム・リンケージ疑似命令には，次の3種類があります。

- ・ NAME
- ・ PUBLIC
- ・ EXTRN



NAME

NAME

(1) NAME

## [記述形式]

| シンボル欄 | ニモニック欄 | オペランド欄        |
|-------|--------|---------------|
|       | NAME   | オブジェクト・モジュール名 |

## [機能]

アセンブラで生成するオブジェクト・モジュールにネームを割り付けます。

## [説明]

- ・オブジェクト・モジュール名は、シンボル名と同じ形式で記述します。アセンブラは記述されたオブジェクト・モジュール名の先頭から8文字をシンボル・テーブルに登録します。  
登録するオブジェクト・モジュール名の長さは、シンボルが31文字認識である場合でも8文字です。  
-CA/-NCAオプションは、オブジェクト・モジュール名についても有効です。
- ・オブジェクト・モジュール名を機械語命令、または疑似命令のオペランドに記述することはできません。
- ・この疑似命令はソース・モジュール・ヘッダ部にのみ記述することができます。
- ・この疑似命令がソース・モジュール内に複数記述された場合は、ワーニング・エラーを出力してその行は無視します。このとき、最初の疑似命令だけが有効となります。
- ・この疑似命令がソース・モジュール内に存在しない場合は、ソース・モジュール・ファイル名のプライマリ・ネームの先頭から8文字をオブジェクト・モジュール名としてシンボル・テーブルに登録します。このとき、プライマリ・ネームが8文字未満であった場合には、登録されるモジュール名はプライマリ・ネームと同じ長さにします。また、プライマリ・ネームは大文字に変換されて取り出されます。  
シンボルとして不適当な文字が含まれていた場合には、モジュール名を決定することができないので、ポート・エラーとなります。

## PUBLIC

## PUBLIC

## (2) PUBLIC

## 【記述形式】

| シンボル欄 | ニモニック欄 | オペランド欄           |
|-------|--------|------------------|
|       | PUBLIC | シンボル [ , . . . ] |

## 【機能】

オペランドで記述したシンボルを、ほかのモジュールでも参照できるようになります。

## 【説明】

- ・シンボルが2つ以上ある場合はカンマで区切る必要があります。
- ・シンボルは全モジュール中で1回だけPUBLIC宣言することが可能です。同一シンボルの2回目以後の宣言に対しては、ワーニング・エラーを出力します。
- ・オペランドで記述するシンボルは同一モジュール内で定義されていなければなりません。定義されていないシンボルに対しては、フェイタル・エラーを出力し、PUBLIC宣言を取り消します。
- ・この疑似命令はソース・モジュール・ファイル中のどこにでも記述できます。
- ・シンボルはカンマで区切って、1行に最大20個まで記述できます。最大個数を越えた場合はフェイタル・エラーを出力し、21個目からのPUBLIC宣言を取り消します。
- ・次に示すシンボルを指定すると、フェイタル・エラーになります。
  - ：SETシンボル
  - ：外部参照シンボル（すでにEXTRN宣言された外部参照シンボル）
  - ：セグメント名
  - ：モジュール名
  - ：モジュール内で定義されていないシンボル
- ・オペランドにエラーがあった場合は、そのシンボル名をエラー・メッセージ中に出力します。

## EXTRN

## EXTRN

## (3) EXTRN

## [記述形式]

| シンボル欄 | 二モニック欄 | オペランド欄            |
|-------|--------|-------------------|
|       | EXTRN  | シンボル名 [ , . . . ] |

## [機能]

オペランドで記述するシンボルを、このモジュールで参照できるようになります。

## [説明]

- ・オペランドで記述するシンボルは、リンクでリンクするほかのモジュール内でPUBLIC疑似命令により宣言されている必要があります。
- ・この疑似命令はソース・モジュール・ファイル中どこにでも記述できます。
- ・シンボルは1つのモジュール内で1回だけEXTRN宣言することが可能です。同一シンボルの2回目以後の宣言に対しては、ワーニング・エラーを出力します。
- ・シンボルはカンマで区切って1行に最大20個まで記述できます。  
最大個数を越えた場合はフェイタル・エラーを出力し、21個目からのEXTRN宣言を取り消します。
- ・すでに定義されているシンボル、すでにPUBLIC宣言されたシンボル、またはすでにNAME疑似命令により宣言されたモジュール名をオペランドに記述すると、フェイタル・エラーとなり、そのシンボルのEXTRN宣言を取り消します。
- ・宣言されたシンボルはNUMBER属性として扱います。
- ・オペランドにエラーがあった場合は、そのシンボル名をエラー・メッセージ中に出力します。
- ・すでにEXTRN宣言されたシンボルを、他の疑似命令により再度定義または宣言した場合は、そこでフェイタル・エラーとなります。
- ・EXTRN宣言されたシンボルを、モジュール中で必ずしも参照する必要はありません。

### 6.1.6 アセンブル終了疑似命令

アセンブル終了疑似命令には次のものがあります。

- ・ END

END

END

## 【記述形式】

|       |        |        |
|-------|--------|--------|
| シンボル欄 | 二モニック欄 | オペランド欄 |
| END   |        |        |

## 【機能】

アセンブルを終了します。

## 【説明】

- ・ソース・モジュールの最後に必ず記述します。
- ・記述されていない場合は、フェイタル・エラーとし、ファイルの終了でENDがあったものとします。
- ・ENDのあとの行に空白、TAB、改行コード、コメント以外のステートメントがあった場合、一度だけワーニング・エラーを出力します。

なお、ENDのあとのステートメントは、すべてアセンブル・リストに出力します。ただし、アセンブル対象とはなりません。

[メ モ]

## 第7章 汎用コントロール

汎用コントロールは、ソース・モジュール・ファイルおよびインクルード・ファイル中に記述し、アセンブラに対して動作の詳細を表示するものです。

### 7.1 記述形式

#### [形式]

##### (1) リスト制御用形式

[ ]\$[ ]汎用コントロール[ ]↵

##### (2) インクルード・ファイル指定、条件付きアセンブル制御、リテラル・ネーム指定用形式

[ ]#[ ]汎用コントロール[ ]↵

#### [説明]

- ・ \$, # は、ソース・ステートメントの先頭に記述してください。ただし \$, # の前に空白またはタブは記述できません。
- ・ \$, # に続いて、任意の数の空白またはタブのあとに汎用コントロールを記述します。
- ・ 汎用コントロールは、ソース・モジュール・ファイルの中のみ記述します。
- ・ 汎用コントロール指定に誤りがあった場合、フェイタル・エラーを出力し、その汎用コントロール指定がなかったものとしてアセンブル処理は続行されます。
- ・ 汎用コントロール行に記述できる文字セットは、アセンブラの文字セットと同等とします。

### 7.2 汎用コントロールの種類

汎用コントロールは、ソース・モジュール・ファイル中の任意の箇所に記述可能で、アセンブラに動作の詳細を指示するものです。

ただし、1行には1つの汎用コントロールのみとします。

汎用コントロールには次のものがあります。

#### (1) インクルード・ファイル指定

・ INCLUDE

#### (2) リスト制御

・ EJECT

・ LIST/NOLIST

・ TITLE

・ GEN/NOGEN/GENONLY

#### (3) 条件付きアセンブル制御

・ IF/IFDEF/IFNDEF/ELSE/ENDIF

#### (4) リテラル・ネーム指定

・ DEFINE

### 7.3 汎用コントロールの初期状態

汎用コントロールの初期状態を表7-1に示します。ソース・モジュール・ファイルおよびインクルード・ファイル中で指定しないかぎり、この初期状態でアセンブル処理は実行されます。

表7-1 汎用コントロールの初期状態

| 項番 | 汎用コントロール                     | 初期状態                                  |     |
|----|------------------------------|---------------------------------------|-----|
| 1  | # INCLUDE                    | なし                                    |     |
| 2  | \$ EJECT                     | なし                                    |     |
| 3  | \$ LIST/NOLIST               | アセンブル・リスト出力                           |     |
| 4  | \$ TITLE                     | アセンブル・リストのヘッダのタイトル部は空白                |     |
| 5  | # IF/IFDEF/IFNDEF/ELSE/ENDIF | なし                                    |     |
| 6  | # DEFINE                     | なし                                    |     |
| 7  | \$GEN/\$NOGEN/\$GENONLY      | GEN (マクロ定義行 / 参照行 / 展開行をアセンブル・リストに出力) |     |
| ★  | 8                            | \$PAGELENGTH                          | 63  |
| ★  | 9                            | \$PAGEWIDTH                           | 132 |
| ★  | 10                           | \$RADIX                               | 10  |



## 7.4 インクルード・ファイル指定

### (1) INCLUDE

#### [形式]

```
[ ]#[ ]INCLUDE[ ] [ ] ディスク型ファイル名[ ] [ ] ↵
[ ]#[ ]INCLUDE[ ] <[ ] ディスク型ファイル名[ ] >[ ] ↵
```

#### [短縮形]

IC

#### [説明]

- ・ INCLUDEは“ディスク型ファイル名”で指定したファイルの内容をアセンブル実行時に展開します。
- ・ #INCLUDE<ファイル名>形式は、-Iオプションでインクルード・ファイルのパス名あるいはドライブ名を指定することができます。
- ・ インクルード・ファイルの読み出しパスを探す順番は次のとおりです。

(a) #INCLUDE<ファイル名>形式で、インクルード・ファイルがパス名なしで指定されているとき

- ソース・モジュール・ファイルのあるパス
- Iオプションで指定されたパス
- 環境変数 'INC77016' に設定されているパス

(b) #INCLUDE<ファイル名>形式で、インクルード・ファイルがパス名付きで指定されていて、さらに次のような条件があるとき

- (i) インクルード・ファイルがドライブ名または¥から始まるパス名付きで指定されているとき  
インクルード・ファイル名に付いているパス
- (ii) インクルード・ファイルが相対パス(先頭が¥でない)付きで指定されているとき  
指定されたインクルード・ファイル名の前に前記(a)の順でパス名を付加します。

(c) #INCLUDE"ファイル名"形式で、インクルード・ファイルがパス名なしで指定されているとき

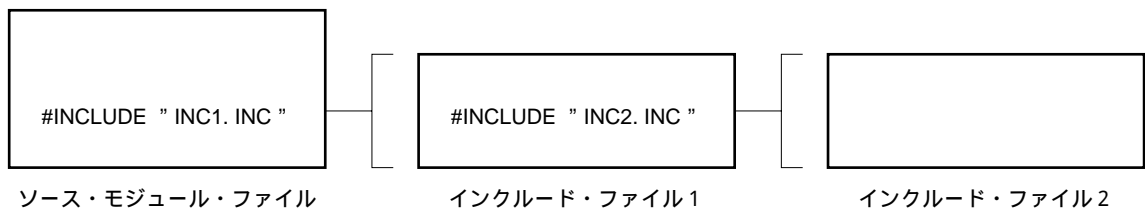
- ソース・モジュール・ファイルのあるパス

(d) #INCLUDE"ファイル名"形式で、インクルード・ファイルがパス名付きで指定されていて、さらに次のような条件があるとき

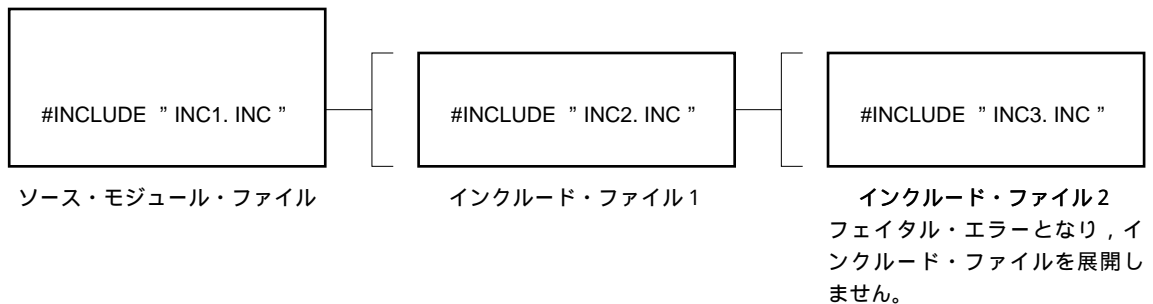
- (i) インクルード・ファイルがドライブ名または¥から始まるパス名付きで指定されているとき  
インクルード・ファイル名に付いているパス
- (ii) インクルード・ファイルが相対パス(先頭が¥でない)付きで指定されているとき  
指定されたインクルード・ファイル名の前にソース・モジュール・ファイルのあるパス名を付加します。

- ・インクルードのネストは最大2レベルまでです。2レベルを越えるとフェイタル・エラーになります。
  - ・インクルード・ファイルにEND疑似命令を記述すると、アセンブラはそこで実行を終了します。
  - ・インクルード・ファイルがオープンできないときは、アボート・エラーとなります。
  - ・インクルード・ファイルと同じ名前で出力ファイルを作成しないよう注意してください。同じ名前で出力ファイルを作成した場合、インクルード・ファイルのオープン時にアボート・エラーとなり、インクルード・ファイルを失ってしまう可能性があります。
  - ・1つのインクルード・ファイル中では、IF/IFDEF/IFNDEF-ENDIFの対応がとれている必要があります。アセンブラは、インクルード・ファイルの展開時にIF/IFDEF/IFNDEFの対応をチェックします。インクルード・ファイルの展開入口のIF/IFDEF/IFNDEFのレベルと、インクルード・ファイルの展開終了直後のIF/IFDEF/IFNDEFのレベルが等しくなければ、フェイタル・エラーになり、展開直後のレベルを、強制的に展開入口でのレベルに戻して、アセンブルを続けます。
- なお、アセンブル対象とならないINCLUDEは、インクルード・ファイルの展開をしないため、インクルード・ファイル内でチェックされません。

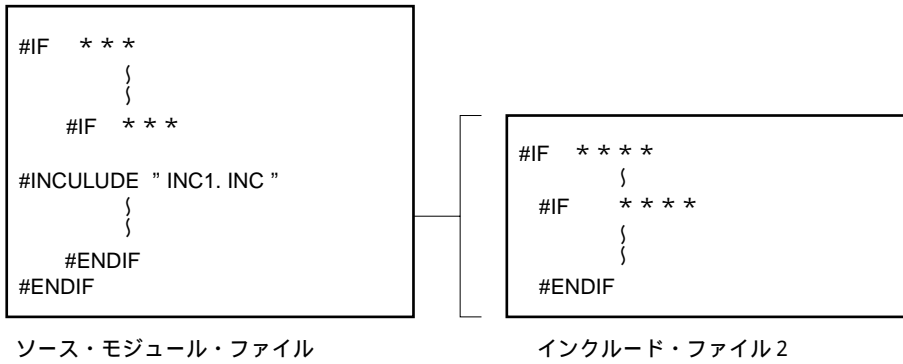
## 例1.



## 2.



## 例3 .



**備考** インクルード・ファイルの展開入り口ではIFのレベルは2レベルで、展開終了後は3レベルとなり、フェイタル・エラーとします。

## 7.5 リスト制御

リスト制御は、アセンブル対象行ならば有効とします。ただし、汎用コントロールと起動コマンドのオプションの間で優先順位があります。

また、出力を制御させる汎用コントロールが有効で、リストに出力されない行であってもエラーが発生した場合には、エラー・メッセージとともにその行を出力します。

### (1) EJECT

#### [形式]

[ ]\$[ ]EJECT[ ]↵

#### [短縮形]

EJ

#### [説明]

EJECTは、アセンブル・リストの改ページを指定します。

EJECTが1ページの最終行になった場合は、改ページは1回だけ行います。

起動行上で-NP,-LL0オプションの指定があった場合、あるいはソース・モジュール中のリスト制御指定によりリスト出力禁止状態のときは、EJECTは無効となります。

### (2) LIST/NOLIST

#### [形式]

[ ]\$[ ]LIST[ ]↵

[ ]\$[ ]NOLIST[ ]↵

#### [短縮形]

LI/NOLI

#### [説明]

- ・LISTは、アセンブル・リストの出力を開始する場所を指定します。
- ・NOLISTは、アセンブル・リストの出力を中止する場所を指定します。
- ・LISTは、リストの出力量を制限するためのもので、リスト出力中止後もアセンブルは続けられ、行番号もカウントされます。リスト・ファイルに出力したくない部分の前に\$NOLIST、後ろに\$LISTを記述することにより、リスト・ファイルの量を減らすことができます。
- ・NOLIST指定後、LIST指定があれば、再びリストの出力は開始され、LIST自身は印字されません。
- ・このコントロールの有効範囲内にエラー行があった場合、エラー・メッセージを出力します。

## (3) TITLE

## [形式]

[ ]\$[ ]TITLE[ ][ ]タイトル・STRING[ ][ ]

## [短縮形]

TT

## [説明]

- ・TITLEは、アセンブル・リストのヘッダのタイトル部に印字するタイトル・STRINGを指定します。このコントロールが指定されると、それ以降の改ページのリスト・ヘッダのタイトル部に、指定されたタイトル・STRINGが印字されます。  
ただし、ページの先頭にTITLEが記述された場合は、そのページのリスト・ヘッダのタイトル部にもタイトル・STRINGを出力します。
- ・タイトル・STRINGは、展開イメージで72文字以内とします。73文字以上記述すると、先頭の72文字を有効とし、エラー・メッセージは出力しません。  
全角文字は2文字、タブは1文字と数えます。なお、タブ(0x09)は常に空白(0x20)1個と等価として処理を行います。
- ・タイトル・STRINGに引用符“ ”を記述したいときは2個続けます。

例 " AB " " C " AB " Cと印字します。

- ・文字数が0の場合はタイトル欄に“ ”1個が指定されたものとします。
- ・指定されたタイトル・STRINGの中に不当文字(0x00~0x08, 0x0B, 0x0C, 0x0E~0x19, 0x1B~0x1F, 0x7F)が記述された場合は、“^”に置き換えてタイトル欄を表示します。  
CR(0x0D)が記述されると、リスト上には何も出力されません。  
ヌル・コード(0x00)が現れた場合は、フェイタル・エラーを出力し、それ以降“ ”で閉じるまでの文字列は、タイトル・STRINGとして表示されません。
- ・\$NOLISTによりリストが出力されないときも、\$TITLEによるタイトル・STRINGの指定は有効です。このときは、\$LISTによりリスト出力が再開されたあとタイトル・STRINGを印字します。

## (4) GEN/NOGEN/GENONLY

## [形式]

```
[ ]$[ ]GEN[ ]↵  
[ ]$[ ]NOGEN[ ]↵  
[ ]$[ ]GENONLY[ ]↵
```

## [短縮形]

なし

## [説明]

- ・ GEN/NOGEN/GENONLYは、マクロ定義行、マクロ参照行およびマクロ展開行のアセンブル・リスト出力を制御します。  
どれもコントロール自身のイメージを出力したあとに、リストを制御します。
- ・ GENを指定すると、このコントロールを指定したあとのマクロ定義行、マクロ参照行およびマクロ展開行を、そのままアセンブル・リストへ出力します。
- ・ NOGENを指定すると、このコントロールを指定したあとのマクロ定義行およびマクロ参照行をアセンブル・リストへ出力し、マクロ展開行は出力しません。  
GENONLYを指定すると、このコントロールを指定したあとのマクロ展開行だけをアセンブル・リストへ出力し、マクロ定義行およびマクロ参照行は出力しません。
- ・ これらのコントロールは、リストの出力量を制限するためのものです。したがって、リスト出力中止後もアセンブルは続行し、STNOはカウント・アップされます。
- ・ NOGEN指定後、GEN指定があれば、再びマクロ展開行の出力を開始します。また、GENONLY指定後、GEN指定があれば、再びマクロ定義行とマクロ参照行の出力を開始します。  
NOGENとGENONLYが指定され、どちらも有効状態のときは、マクロ定義行、マクロ参照行およびマクロ展開行とも出力しません。
- ・ NOGENまたはGENONLYによるマクロのリスト出力中止中にエラーが発生した場合、エラー行とエラー・メッセージはアセンブル・リストへ出力します。

## ★ (5) PAGELENGTH

## [形式]

[ ]\$[ ]PAGELENGTH ページあたりの行数[ ]↵

## [短縮形]

PGLEN

## [説明]

- ・プリント・ファイルおよびエラー・ファイルのページあたりの行数を指定します。
- ・このコントロールによって指定された値にはヘッダ行が含まれます。
- ・値として指定できる数字は、8-65535です。デフォルトは63です。

## ★ (6) PAGEWIDTH

## [形式]

[ ]\$[ ]PAGEWIDTH 行あたりの桁数[ ]↵

## [短縮形]

PGWI

## [説明]

- ・プリント・ファイルおよびエラー・ファイルの行あたりの桁数を指定します。
- ・指定された桁数に達すると改行し、次の行の先頭から印字を再開します。
- ・値として指定できる数字は、60-65535です。デフォルトは132です。

## 7.6 条件付きアセンブル制御

### (1) IF/IFDEF/IFNDEF/ELSE/ENDIF

#### [形式]

```
[ ]#[ ]IF 条件式[ ]↵
[ ]#[ ]IFDEF[ ][ ]リテラル・ネーム/マクロ名[ ]↵
[ ]#[ ]IFNDEF[ ][ ]リテラル・ネーム/マクロ名[ ]↵
[ ]#[ ]ELSE[ ]↵
[ ]#[ ]ENDIF[ ]↵
```

#### [短縮形]

なし

#### [説明]

- ・ IF/ELSE/ENDIFコントロールは指定された条件式の評価値により、アセンブルを行う範囲を限定します。IFDEF/IFNDEF/ELSE/ENDIFコントロールは指定されたリテラル・ネームまたはマクロ名の評価値により、アセンブルする範囲を限定します。
- ・ IFは指定された条件式の評価値により、アセンブル実行の対象部分が決まります。IFDEF/IFNDEFは、指定されたリテラル・ネームまたはマクロ名の評価により、アセンブル実行の対象部分が決まります。IF/IFDEF/IFNDEFそれぞれのオペランドの評価が真になるのは、次の条件のときです。偽はこの条件にあてはまらない場合です。
  - IF : 条件式の評価値が0以外のとき。
  - IFDEF : オペランドに指定されたリテラル・ネームまたはマクロ名がこのコントロール指定行以前に、すでに定義されているとき。
  - IFNDEF : オペランドに指定されたリテラル・ネームまたはマクロ名がこのコントロール指定行以前に、定義されていないとき。

アセンブル実行の対象になる制御の詳細は次のとおりです。

- (a) IF/IFDEF/IFNDEFのオペランドの評価が真の場合、次に現れるELSEまたはENDIFまでアセンブルを実行します。ELSEまでの実行であれば、次に現れるENDIFまでスキップし、条件アセンブルの終了となります。
- (b) 評価が偽の場合、次に現れるELSEまたはENDIFまでスキップします。
  - (i) ELSEが現れたときは、ENDIFまでをアセンブルします。
  - (ii) ENDIFが現れたときは、条件アセンブルの終了になります。



このような処理をIF/IFDEF/IFNDEFから順に条件アセンブルが終了するまで行います。

- ・条件式に記述できるのは絶対式です。
- ・IF/IFDEF/IFNDEF汎用コントロールは8レベルまでネスティングできます。  
レベル・オーバした場合は、フェイタル・エラーとし、オーバしたレベルのIF/IFDEF/IFNDEF-ENDIFまでスキップして以降の処理を続行します。このエラー・チェックは、条件アセンブルにより対象行でなくなっても行います。
- ・IF/IFDEF/IFNDEF-ENDIFの対応で、ソース・モジュール・ファイルの最後で対応がとれない場合、次のようになります。
  - ( a ) ENDIFが足りない場合はその場でフェイタル・エラーとし、ソース・モジュールの最後の足りないENDIFを補って処理を続けます。
  - ( b ) ENDIFが余った場合はその場でフェイタル・エラーとし、ENDIFを無視してそのまま処理を続けます。

### 例 1 .

```
# IF 条件式          ; 条件式 の値が真のとき、text部のアセンブルが実行されます。
  :
  text              条件式 の値が偽の場合には、text部のアセンブルは実行されません。
  :
# ENDIF            ; IFコントロールで操作対象となるtext部の終了を示します。
```

### 2 .

```
# IF 条件式          ; 条件式 の値が真のとき、text1部のアセンブルが実行されます。
  :
  text1            ;
  :               text1部のアセンブル実行が終わるとENDIFの次のステートメントの実行に
  :               移ります。
# ELSE            ; IFコントロールで指定した条件式 の値が偽の場合、text2部のアセンブル
  :               が実行されます。
  test2           ;
  :
# ENDIF
```

### 3 .

```
# IFDEF ( LITERAL ) ; LITERALがすでにリテラル・ネームまたはマクロ名として定義されていれ
  :                 ば、text部のアセンブルが実行されます。
  test
  :
# ENDIF            ; IFDEFコントロールで操作対象となるtextの終了を示します。
```

## ★ 7.7 基数指定

(1) RADIX

[形式]

[ ]\$[ ]RADIX 基数[ ]↵

[短縮形]

なし

[説明]

- ・デフォルトの基数を指定します。基数表現文字 (0b, 0q, 0t, 0xなど) を省略した数字はデフォルトの基数をもとに取り扱われます。
- ・基数として指定できる値は、2, 8, 10, 16です。デフォルトは10です。

例

\$RADIX 10 ; 1234という値は0t1234として扱われます。

\$RADIX 2 ; 11という値は0b11として扱われます。

## 7.8 リスト制御の優先順位

### (1) リスト制御の優先順位

リスト制御コントロールの優先順位を表7 - 2 に示します。

表7 - 2 リスト制御の優先順位

| 先に指定 \ 後に指定 | \$ LIST | \$ NOLIST | \$ GEN | \$ GENONLY | \$ NOGEN        |
|-------------|---------|-----------|--------|------------|-----------------|
| \$ LIST     |         |           |        |            | × <sup>注1</sup> |
| \$ NOLIST   |         |           |        |            |                 |
| \$ TITLE    |         |           |        |            |                 |
| \$ EJECT    |         | ×         |        |            | × <sup>注2</sup> |
| \$ GEN      |         | ×         |        |            |                 |
| \$ GENONLY  |         | ×         |        |            |                 |
| \$ NOGEN    |         | ×         |        |            |                 |

注1 . マクロ展開行内では無効。

2 . マクロ展開行内の \$ EJECTが無効。

備考 ...有効

×...無効

...タイトル・ストリングの置き換えのみ行い、出力が開始されたときに改ページをして初めてタイトル部に指定されたストリングを印字します。

印の場合は、先に指定された汎用コントロールとあとに指定された汎用コントロールの両方とも、有効になります。

×印の場合は、先に指定された汎用コントロールを指定するとあとに指定された汎用コントロールは無効になります。ただし、アセンブル対象となった汎用コントロールにかぎります。また、先に指定された汎用コントロールが有効であっても、あとに指定された汎用コントロールの状態は保持されます。

### (2) リスト制御コントロールのリスト出力の有無

表7 - 3 のようにリスト制御コントロール自身のリストへの出力にも優先順位があります。

表7-3 リスト制御コントロールのリスト出力の有無

| 先に指定<br>あとに指定 | \$ LIST | \$ NOLIST | \$ GEN                        | \$ GENONLY | \$ NOGEN |
|---------------|---------|-----------|-------------------------------|------------|----------|
|               |         |           | 上記状態時のマクロ展開行内のリスト制御コントロールに対して |            |          |
| \$ LIST       |         |           |                               |            | x        |
| \$ NOLIST     |         | x         |                               |            | x        |
| \$ GEN        |         | x         |                               |            |          |
| \$ GENONLY    |         | x         |                               |            | x        |
| \$ NOGEN      |         | x         |                               |            | x        |

備考 ...印字する x...印字しない

x印の場合は、先に指定された汎用コントロールが有効ならば、あとに指定された汎用コントロール自身は出力されません。

## 7.9 リテラル・ネーム指定

### (1) DEFINE

#### [形式]

$$\begin{array}{l}
 [ \quad ] \# [ \quad ] \text{DEFINE} \left\{ \begin{array}{l} \text{リテラル・ネーム} \quad - \\ [ \quad ] [ \quad ] \text{リテラル・ネーム} [ \quad ] \text{) } - \end{array} \right. \\
 \quad \quad \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{言語文字列} \\ - [ \quad ] \left\{ \begin{array}{l} ( [ \quad ] [ \quad ] \text{言語文字列} [ \quad ] ) \right\} [ \quad ] \\ - [ \quad ] \text{言語文字列} \end{array} \right\} [ \quad ] \leftarrow \end{array} \right.
 \end{array}$$

#### [短縮形]

なし

#### [説明]

- ・指定されたリテラル・ネームがDEFINEコントロール以降のシンボル欄，二モニック欄およびオペランド欄に現れた場合，これを指定された文字列に置き換えます。同じリテラル・ネームに対して1回だけ置き換えられます。
- ・オペランドに指定できる言語文字列は，空白，タブ，；，CR, LF以外の言語文字列です。
- ・リテラル・ネームは必ず指定してください。指定しないと，フェイタル・エラーになります。
- ・置き換え対象となる言語文字列は省略できます。このとき，リテラル・ネームは有効ですが，置き換え対象になる言語文字列は0文字とします。
- ・同じリテラル・ネームに対してDEFINE定義をした場合は，フェイタル・エラーになります。
- ・置き換えられた文字列を再びDEFINE定義により置き換えることはしないでください。

#### 例

```
# DEFINE ADD +
# DEFINE PLUS ADD
      .
      .
      .
```

```
R0 = R1 ADD R2 ;
```

+ と解釈する

```
R0 = R1 PLUS R2
```

ADDと解釈し，+とは解釈しない

- ・プリント・ファイルには置き換える前の言語文字列が出力されます。
- ・リテラル・ネームの前方参照はできません。
- ・ここで定義したリテラル・ネームは，アセンブリ命令ステートメントまたは疑似命令ステートメントに記述でき，オペランド欄に記述した文字列に展開されます。
- ・置き換えられた文字列が予約語の場合，その予約語の処理をします。

- ・ 言語文字列をカッコで囲み、言語文字列中にもかっこを記述するとき、かっこの対応がとれていないとエラーになります。

## 第8章 マクロ

同一プログラム中で同じ命令群を何回も実行する場合、一般にサブルーチン化して、サブルーチン・コール命令を使用するとメモリ・サイズを節約できます。この命令群の占めるメモリ・サイズが比較的小さく、かつパラメータが複雑な場合にマクロ機能を使用すると、簡単にプログラムを作成できます。

### 8.1 マクロの利用

マクロ定義命令として“%DEFINE”があります。マクロは次のような手順で使用します。

#### (1) マクロの定義

まず、使用頻度の高い一連のステートメントをソース・プログラムの作成段階で、“%DEFINE”命令により、マクロ定義します。

マクロ定義により、一連のステートメント(マクロ・ボディ)はマクロ名で代表されます。

#### (2) マクロの参照

ソース・プログラム内で、以前に定義されたマクロを参照したい場合は、そのマクロ名を“%マクロ名”の形式で、通常の命令と同じように“ニモニック欄”に記述してください。マクロ・ボディ全体が参照されます。

#### (3) マクロの展開

マクロの定義および参照が行われているソース・プログラムをアセンブルすると、マクロを参照しているところにマクロを展開してアセンブルします。このとき、パラメータを用いたマクロでは、参照時に指定されたパラメータを用いて展開します。

#### 8.1.1 マクロとサブルーチン

##### (1) サブルーチン

サブルーチン本体は1度だけ機械語に変換され、そのサブルーチン参照に対して、参照回数だけサブルーチン・コール命令を実行します。したがってサブルーチンを活用するとメモリを効率よく利用できます。

また、サブルーチン化することでプログラムの設計が容易になり、プログラム全体の構造が理解しやすくなります(プログラムの構造化)。

## (2) マクロ

マクロの基本的な機能は命令群の置き換えです。アセンブラは、マクロ参照を検出すると、あらかじめ定義されていた命令群に置き換えます。その際にマクロ・ボディの仮パラメータを、参照時の実パラメータに置き換えます。

サブルーチン化の手法がメモリ・サイズの削減やプログラム構造化を図るために用いられるのに対し、マクロはコーディングの能率を向上させるため、あるいはプログラムの読みやすさを向上させるために用いられます。

たとえば、処理手順は同じですが、使用するデータとオペランドに現れるレーベルが異なる命令群を使う場合、データとレーベルに対して仮パラメータを割り当ててマクロを定義しておけば、コーディング時にはマクロ名と実パラメータ（該当するデータとレーベル）を記述するだけで種々の命令群を記述できます。



## 8.2 マクロの機能

### 8.2.1 マクロの定義

#### (1) %DEFINE

##### [記述形式]

|                                                                  |
|------------------------------------------------------------------|
| %DEFINE (マクロ名 [ (仮パラメータ・リスト) ] )<br>[ LOCAL ローカル・リスト ] (マクロ・ボディ) |
|------------------------------------------------------------------|

**備考** “%DEFINE”の記述形式は、シンボル欄、ニモニック欄、オペランド欄のフィールドに分けられません。

詳細な記述形式を示す構文については3.2.4 **マクロ命令ステートメント**を参照してください。

##### [機能]

マクロ・ボディに記述されている一連のステートメントに対して、マクロ名を割り付けます。このマクロ名はあとでマクロ・ボディを参照する場合の代表名になります。

##### [説明]

#### (a) マクロ名

マクロ名はシンボルを構成する文字セットおよび構成規則に従います。

マクロ名の取り扱いもシンボルと同じです。シンボル・テーブルに登録すると、ユーザ定義シンボルになります。予約語と同じ名前にしないでください。

マクロの最大登録数は、特に定められていません。ただし、マクロ名はシンボルのひとつとして登録されますので、ほかのシンボル定義との合計がシンボルの最大登録数を越えることはできません。

ある特定のマクロが定義されているかどうかを知るには、#IFDEF/#IFNDEFコントロールを使用します。マクロ名は、#IFDEF/#IFNDEFコントロールのオペランドで指定されるネームの検索対象になります。

#IFDEF/#IFNDEFコントロールのオペランドでマクロ名を指定する場合、マクロ名の先頭に“%”を記述する必要はありません。

#IFDEF/#IFNDEFコントロール以外のコントロールまたは、命令のオペランドでマクロ名を参照することはできません。

## (b) マクロ・ボディ

マクロ・ボディは“( ”の次の文字から、対応する“ ) ”の直前文字までになります。コメント内の“ ) ”もマクロ・ボディとして扱われます。

また、マクロ・ボディ(コメントも含まれます)内で、“( ”または“ ) ”の記述がある場合は、かっこが対応していなければなりません。マクロ・ボディ開始の“( ”に対応する“ ) ”が現れたところまでがマクロ・ボディになります。

マクロ・ボディは、“レーベルまたはネーム”、“機械語命令”、“疑似命令”、“汎用コントロール”、“コメント”で構成されます。

マクロ・ボディ内でマクロの参照(マクロのネスティング)はできません。

マクロ・ボディ内の“/\* ”と“ \*/ ”のコメント記述はマクロ・ボディ内で対応していなくてもかまいません。マクロ・ボディを展開したときに“/\* ”と“ \*/ ”が対応するようにしてください。

マクロ・ボディ内に記述可能な文字数は、アセンブラが実行時に確保可能なメモリ領域の範囲内に限ります。

## 使用例 マクロ名とマクロ・ボディのみ指定したマクロ定義/参照

```
定義    %DEFINE (init) (
        clr (r0) ;
        r0l = 0x100 ;
        rl = r0 ;
    )
```

```
参照    %init
        ( 展開した結果 )
        clr (r0) ;
        r0l = 0x100 ;
        rl = r0 ;
```

### (c) 仮パラメータ・リスト

仮パラメータを構成する文字セットおよび構成規則は、シンボルの場合と同様です。シンボルとして定義できる文字列の長さおよび英大文字 / 小文字の区別はオプションで指定できます。デフォルト時および“-S”を指定したときは1-8文字までを、“-NS”を指定したときは1-31文字までを認識できます。

“-CA”を指定したときは英大文字 / 小文字の区別はせず、すべて大文字として解釈されます。デフォルト時および“-NCA”を指定したときは英小文字も区別されます。

仮パラメータは、カンマ“,”で区切って16個まで記述できます。カンマの前後の任意の数の空白、タブ、改行文字は無視されます。

仮パラメータとして予約語を記述するとエラーになります。

仮パラメータとして、ユーザ定義シンボルと同一名を用いることはできます。その場合、マクロ内では仮パラメータとして認識します。

**注意** 仮パラメータが17個以上記述されたとき、あるいは同じ名前の仮パラメータが2個以上指定された場合、エラー・メッセージを出力し、そのマクロ定義に空のマクロ・ボディを登録します。そのマクロが参照された場合、またはマクロ定義時にエラーがあった場合、エラー・メッセージを出力します。

仮パラメータは、マクロ・ボディ内でのみ有効で、シンボル・テーブルに登録しません。

マクロ・ボディ内に記述された仮パラメータは、そのマクロが参照されたときに実パラメータに置き換えられます。

また、仮パラメータの数と実パラメータの数は同じにしてください。異なる場合は、参照時にワーニング・メッセージを出力します。処理については8.2.2 マクロの参照を参照してください。

マクロ・ボディ内の引用符“'”内およびコメント中も、仮パラメータと同じ文字の列があれば、仮パラメータとして認識します。

シンボル・リストおよびクロスレファレンス・リストに仮パラメータのシンボルは出力されません。また、シンボル・テーブルにも出力されません。

仮パラメータはマクロ・ボディの外からは参照できません。

## 使用例 仮パラメータを指定したマクロ定義/参照

```

定義    %DEFINE (initregs (p0, p1, p2)) (
        clr (r0) ;
        r0l = p0 ;
        clr = (r1) ;
        r1l = p1 ;
        clr = (r2) ;
        r2l = p2 ;
    )

```

```

参照    %initregs (0x100, 0x200, 0x300)
        (展開した結果)
        clr (r0) ;
        r0l = 0x100 ;
        clr = (r1) ;
        r1l = 0x200 ;
        clr = (r2) ;
        r2l = 0x300 ;

```

## (d) ローカル・リスト

ローカル・リストに記述されたシンボルを、マクロ内ローカル・シンボルとして宣言します。

ローカル・リストは、ローカル・シンボルをカンマ“,”で区切って、最大64個まで指定できます。65個以上のローカル・シンボルが宣言された場合、エラー・メッセージを出力し、そのマクロ定義を空のマクロ・ボディとして登録します。そのマクロが参照された場合、マクロ定義時にエラーがあったことを示すメッセージを出力し、マクロの展開は行いません。

ローカル・リストに記述可能なシンボルの構成規則は、シンボルの場合と同様です。シンボルとして定義できる文字列の長さおよび英大文字/小文字の区別はオプションで指定できます。デフォルト時および“-S”を指定したときは1-8文字までを、“-NS”を指定したときは1-31文字までを認識できます。

“-CA”を指定したときは、英大文字/小文字の区別をしないで、すべて大文字として解釈します。デフォルト時および“-NCA”を指定したときは英小文字も区別されます。

ローカル・シンボルとして予約語を記述するとエラーになります。

ローカル・シンボルとして、ユーザ定義シンボルと同一名を用いることはできます。その場合、マクロ内ではローカル・シンボルとして認識します。

1つのローカル・リスト内で同じシンボルが記述された場合、エラー・メッセージを出力します。

ローカル・リストに宣言されたシンボルは、シンボル・テーブルに登録されません。よって、ローカル・リストに宣言されたシンボルは、クロスレファレンス・リスト、シンボル・リストに出力されません。

他のマクロで宣言されたローカル・シンボルと同じ名前のシンボルを、ローカル・リストに記述することによって、別のローカル・シンボルとして使用できます。

マクロ定義の仮パラメータと同名のシンボルを、同じマクロ定義内のローカル・リストに記述した場合、エラー・メッセージを出力し、ローカル・シンボルと見なさずに仮パラメータとして処理します。

ローカル・リストに宣言されたシンボルは、そのマクロ・ボディ内で使用されなくてもエラーにはなりません。

マクロ内シンボルの詳細については、8.2.4 マクロ内シンボルの有効範囲を参照してください。

#### 使用例 マクロ内のローカル・シンボル宣言を含むマクロ定義 / 参照例

|    |                                                                                                                                                                                                          |
|----|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 定義 | <pre>%DEFINE ( wait ( waitcnt ) ) LOCAL back (     clr ( r0 ) ;     r0l = waitcnt     clr = ( r1 ) ;     r1l = 0 ; back :     r1 = r1 + 1 ;     r2 = r0 - r1 ;     if ( r2 &lt; = 0 ) jmp back ; )</pre> |
| 参照 | <pre>%wait ( 0x10 ) ( 展開した結果 ) clr = ( r0 ) ; r0l = 0x10 clr ( r1 ) ; r1l = 0 ; _0_back :     r1 = r1 + 1 ;     r2 = r0 - r1 ;     if ( r2 &lt; = 0 ) jmp _0_back ;</pre>                                |

( e ) マクロ定義時のマクロ・ボディ構文チェックは、展開時にソース・プログラムの一部として初めて行われます。マクロ・ボディ中に構文エラーがあるとき、参照した回数だけエラー・メッセージを出力します。

## (f) コンカティネート記号 “@”

マクロ・ボディ内の “@” は、文字列を連結する記号です。マクロ展開時には、“@” の左右の文字を連結し、“@” は消滅します。

また、区切り記号としても機能し、文字列中の “@” の前後を仮パラメータ、あるいはローカル・シンボルとして認識できます。マクロ展開時に文字列中の “@” 前後の仮パラメータ、あるいはローカル・シンボルを評価して文字列に連結します。

たとえば、仮パラメータP1をマクロ・ボディ中に、“R@P1@H” のように指定するとき、マクロ参照のP1の実パラメータに0を与えると、“R0H” に展開されます。

“@” の機能は、マクロ・ボディ内のみ有効です。

引用符で囲まれた文字列の中およびコメント中に “@” を記述しても、区切り文字として扱われず。

連結された結果が仮パラメータと一致しても、仮パラメータとして認識しません。

連結された結果が、ローカル・シンボルと一致しても、ローカル・シンボルとして認識しません。

**使用例** マクロ・ボディ内に記述する仮パラメータを “@” によって、区切ったとき。

```
定義    %DEFINE (init (p0, p1)) (
        r@p0@l = 0x100;
        r@p1 = r1;
    )
```

```
参照    %init (0, 1)
        ( 展開した結果 )
        r0l = 0x100;
        r1 = r1;
```

## 8.2.2 マクロの参照

### (1) %マクロ名

#### [記述形式]

| シンボル欄     | ニモニック欄 | オペランド欄           |
|-----------|--------|------------------|
| [ レーベル: ] | %マクロ名  | [ (実パラメータ・リスト) ] |

詳細な記述形式を示す構文については3.2.4 マクロ命令ステートメントを参照してください。

#### [機能]

%DEFINE文で定義されたマクロ・ボディを参照します。

参照されるとマクロ・ボディ内の仮パラメータをすべて対応する実パラメータに置き換えて展開します（文字列の置き換え）。

#### [説明]

- マクロ名は%DEFINE文で定義された“マクロ名”で、参照する以前に定義されているものでなければなりません。

- 実パラメータの規則は次のとおりです。

実パラメータは文字列（文字の並び）として認識され、カンマ“,”で区切って16個まで指定できます。

ユーザ定義シンボル、予約語の記述が可能です。

区切り記号のカンマ“,”の前後にある空白、タブ、改行文字は無視されます。

また、カンマではなく、任意数の空白、タブ、改行文字によって、区切られている場合、任意数の空白、タブ、改行文字をスキップし、区切られている実パラメータの文字列は1つの文字列として、連結して展開します。

実パラメータ中に記述可能な文字は、“@”と“,”を除いた言語文字です。空白、タブ、改行文字はスキップされます。

また、“?”は実パラメータの2文字目以降から記述できます。記述できない文字が存在した場合、または先頭文字が“?”の場合、ワーニング・メッセージを出力します。その文字を無視し、その文字の前後の文字列を連結した結果を展開します。

- ・ 仮パラメータから実パラメータへの置き換えは、それぞれの記述順に対応して左から順に行います。仮パラメータと実パラメータの数が一致しない場合、ワーニング・メッセージを出力します。実際の処理は次のとおりです。

仮パラメータの数をN, 実パラメータの数をMとします。

N = Mの場合... 1 : 1 に対応します。

N < Mの場合... 余分な実パラメータを無視し、ワーニング・メッセージを出力します。

N > Mの場合... 不足の実パラメータに対する仮パラメータを展開せずに、ワーニング・メッセージを出力します。

- ・ 実パラメータの先頭あるいは最後に書かれたカンマは無視します。また、実パラメータの途中で2つ以上続いて書かれたカンマは、1つのカンマと認識します。

**使用例 8.2.1** マクロの定義の使用例を参照してください。

### 8.2.3 マクロの展開

マクロを使用したソース・プログラムをアセンブルすると、アセンブラは、次のように動作します。使用例については8.2.1 マクロの定義の使用例を参照してください。

- ・ マクロの参照を見つけると、それに対応するマクロ・ボディをマクロ名参照行の次行から展開します。そのとき、仮パラメータを実パラメータに置き換えます。展開されるリスト・イメージは、実パラメータを出力します。
- ・ 展開したステートメントをほかのステートメントと同様にアセンブルします。



## 8.2.4 マクロ内シンボルの有効範囲

マクロ内で定義するシンボルには、グローバル・シンボルとローカル・シンボルの2種類があります。

### (1) グローバル・シンボル

ソース・プログラム内のすべてのステートメントから参照できます。したがって、グローバル・シンボルが定義されているマクロを2回以上参照し、一連のステートメントが展開されると、シンボルは二重定義エラーになります。

### (2) ローカル・シンボル

ローカル・シンボルは、%DEFINE文内のLOCAL宣言で宣言します。マクロ内でシンボルをLOCAL宣言なしで定義した場合、そのシンボルはグローバル・シンボルになります。LOCAL宣言したシンボルは、LOCAL宣言したマクロ内だけで参照することができます。

マクロ・ボディ内のローカル・シンボルは、展開されるたびに、“\_n\_ユーザ定義シンボル名” (n=0-0xFFFF, ) というグローバル・シンボルに自動的に置き換えられます (nは展開されるたびに16進数でインクリメント (+1) されます。シンボル最大処理数 (最大1200個) から、nが0xFFFFを越えることはありません)。

展開時に自動生成した“\_n\_ユーザ定義シンボル名”というシンボルは、グローバル・シンボルと同じ扱いになります。同じマクロが2回以上参照され、一連のステートメントが生成されても、シンボルは二重定義エラーになりません。

## 使用例 マクロ・ボディ内のローカル・シンボルの定義/参照

```

定義   %DEFINE (wait) LOCAL back
      (
        r1 = 0 ;
        back :
          r1 = r1 + 1 ;
          r2 = r0 - r1 ;
          if ( r0 < = 0 ) jmp back ;
      )

```

```

参照   r0l = 0x10 ;
      %wait
      r0l = 0x20 ;
      %wait
      ( 展開した結果 )

```

```

      r0l = 0x10 ;
      r1l = 0 ;
      _0_back :
        r1 = r1 + 1 ;
        r2 = r0 - r1 ;
        if ( r0 < = 0 ) jmp_0_back ;
        r0l = 0x20 ;
        r1l = 0 ;
      _1_back :
        r1 = r1 + 1 ;
        r2 = r0 - r1 ;
        if ( r0 < = 0 ) jmp_1_back ;

```

この例で，“back”をLOCALシンボルとして宣言しない場合は，2回の参照でそれぞれ“back:”というラベルが定義されてしまうため，エラーになります。このエラーを防止するために，“back”をLOCAL文中でローカル・シンボルとして宣言し，参照するたびに別名のラベルが定義されるようにしています。

## 付録A 構文図

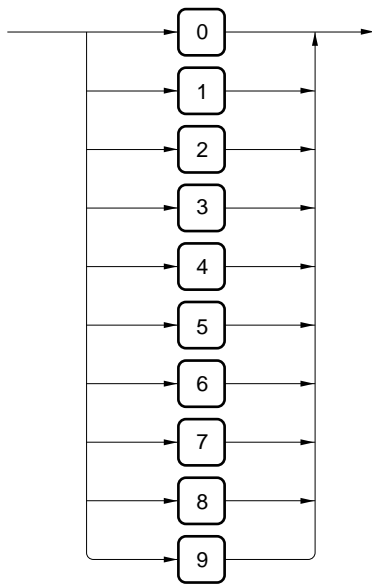
μ PD77016ファミリ・アセンブリ言語の構文図を次に示します。

### 記述規則

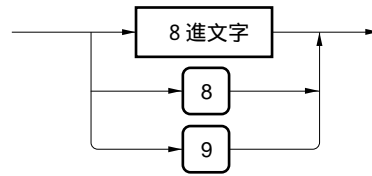
または  : 文字を示します。

: さらに別の箇所定義されています。

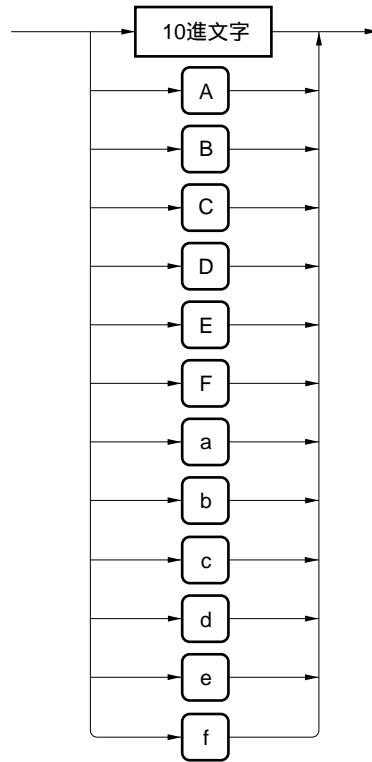
数字



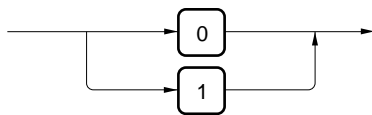
10進文字



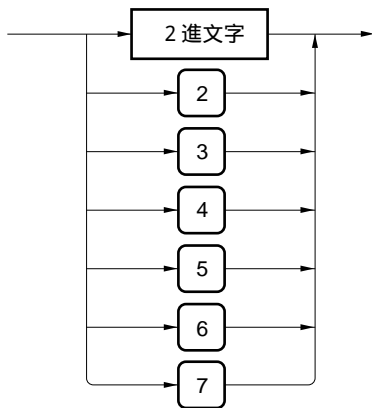
16進文字



2進文字

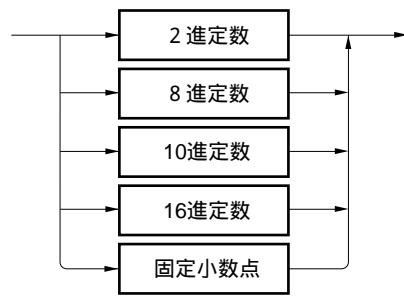
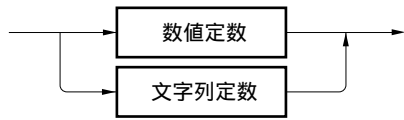


8進文字

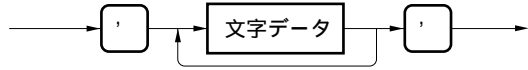


定数

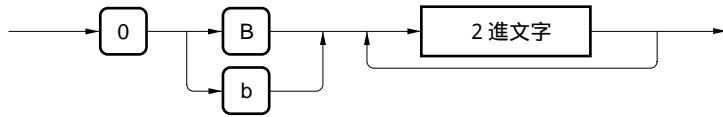
数値定数



文字列定数

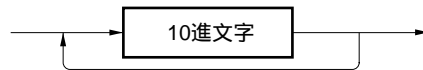
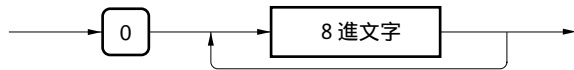


2進定数



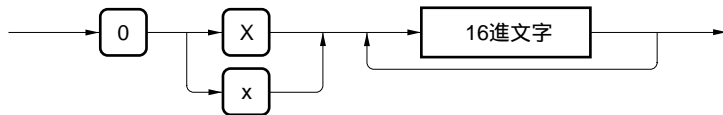
8進定数

10進定数

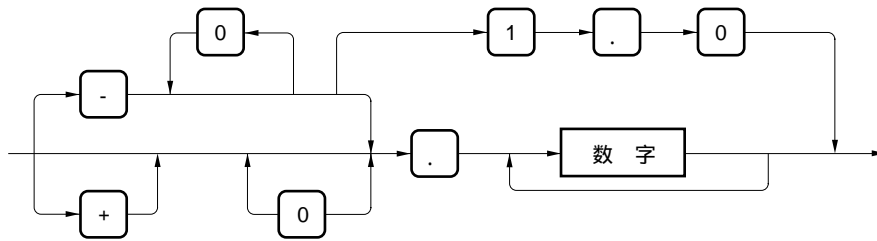


16進定数

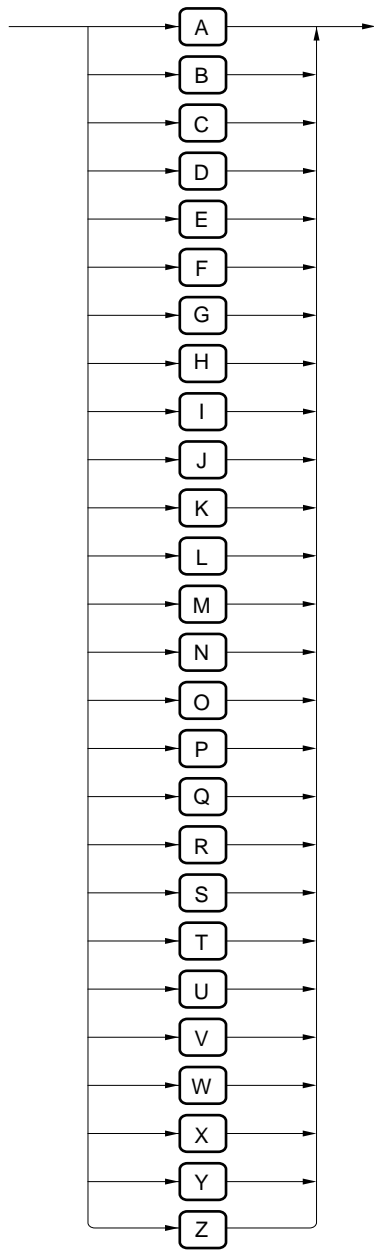
**注意** 1桁の場合は数字列の先頭に0を記述することができます。2桁以上の場合には先頭に0を記述することはできません。



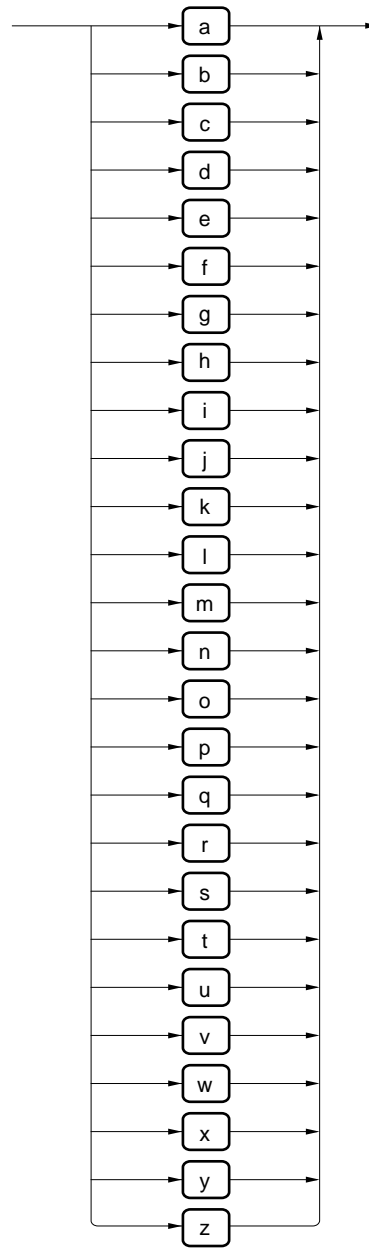
固定小数点定数



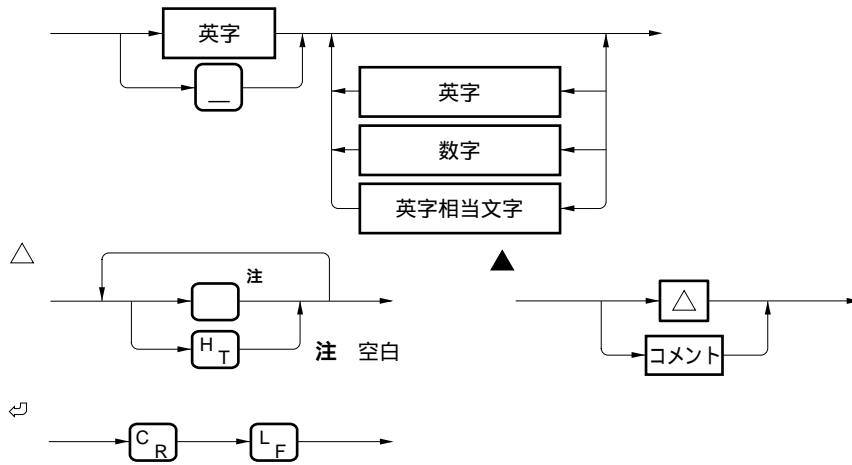
## 英大文字



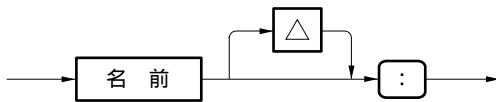
## 英小文字



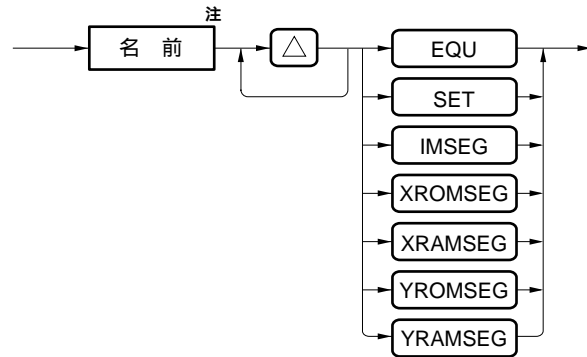
名前



ラベル定義

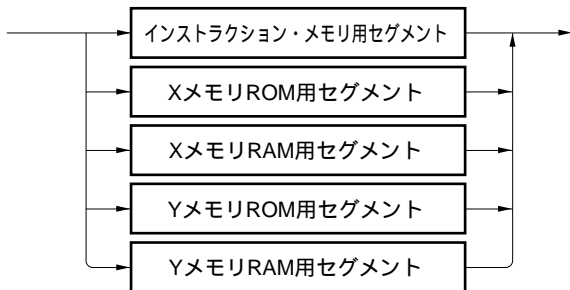


ネーム定義

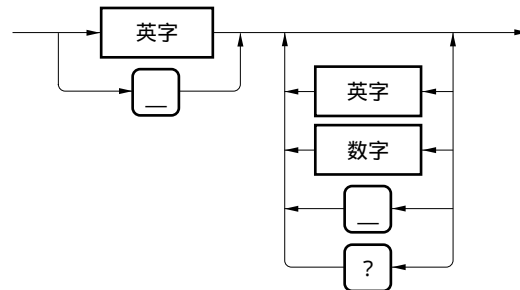


注 リテラル・ネームについては7.9 リテラル・ネーム指定を参照してください。マクロ名については3.2.4 マクロ命令ステートメントを参照してください。

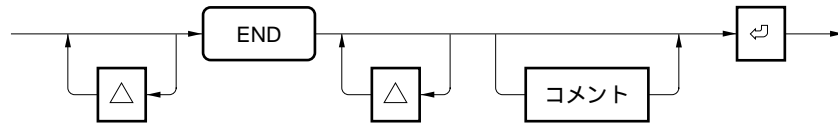
セグメント



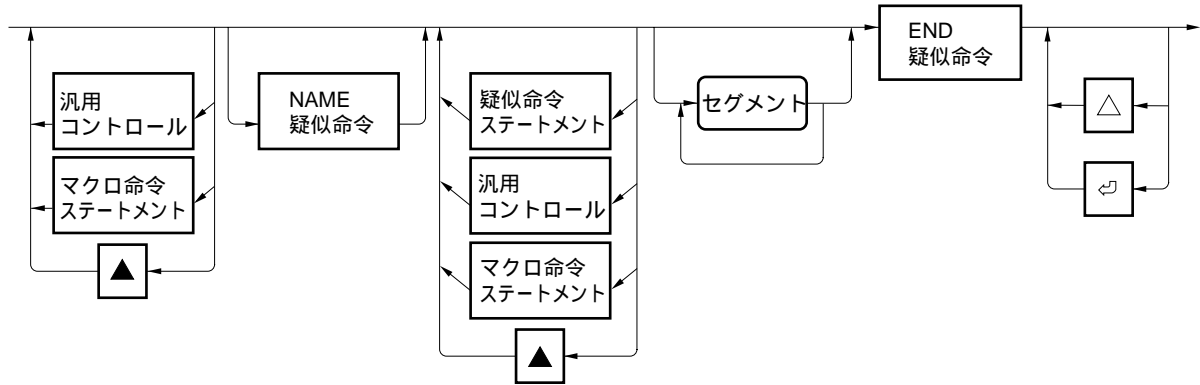
モジュール名



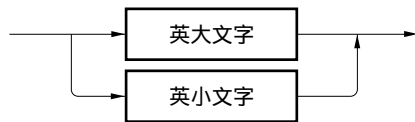
アセンブル終了疑似命令ステートメント



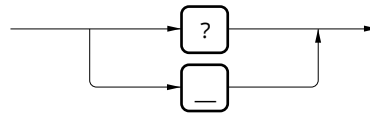
ソース・モジュール



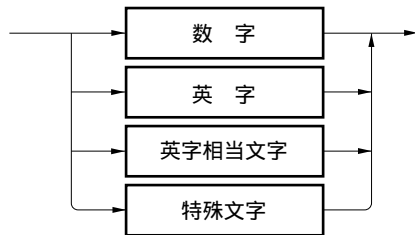
英字



英字相当文字



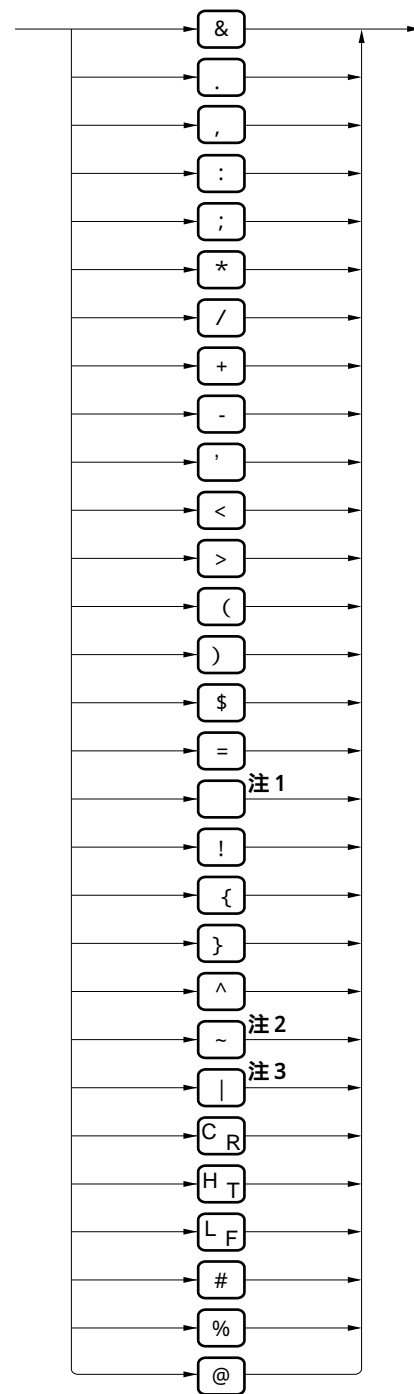
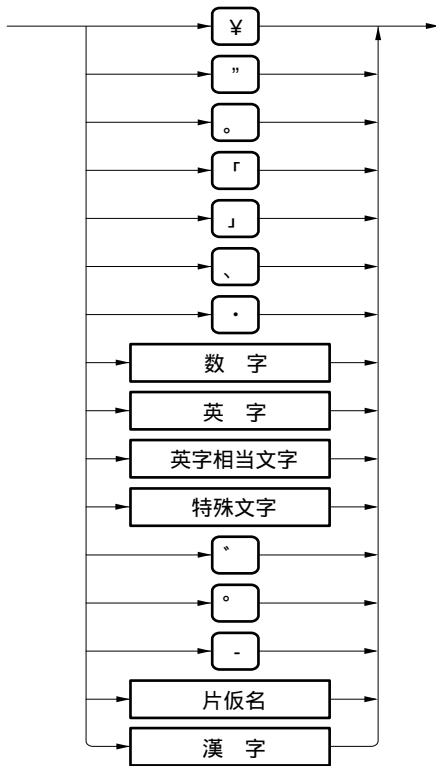
言語文字



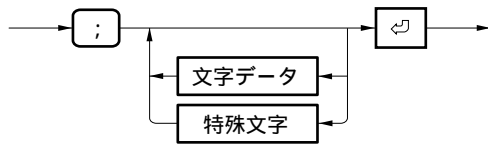


文字データ

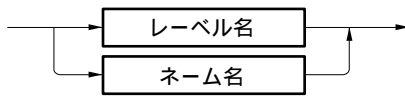
特殊文字



コメント



シンボル名

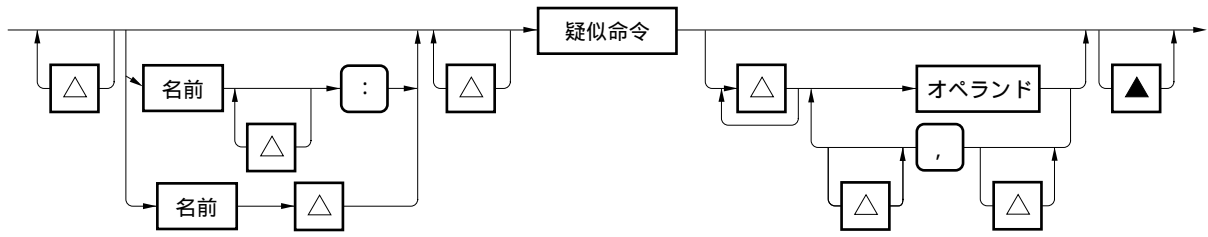


注1 . 空白

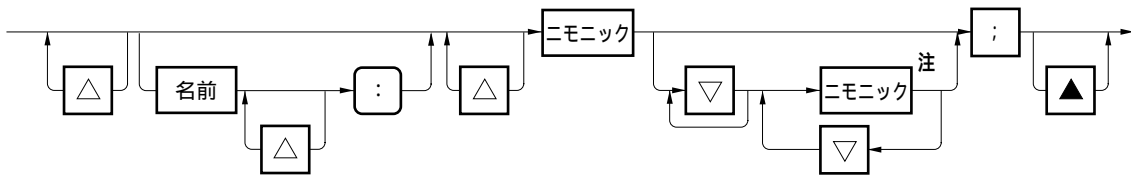
2 . ティルド

3 . 縦棒

疑似命令ステートメント



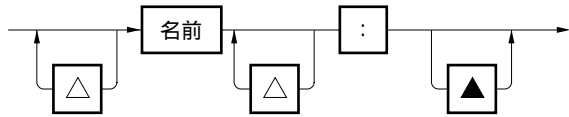
アセンブリ命令ステートメント



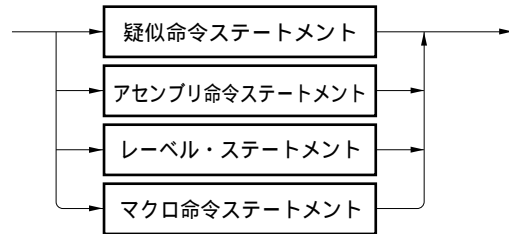
備考 は1個以上の空白, ↵を示します。

注 同時記述可能なもの

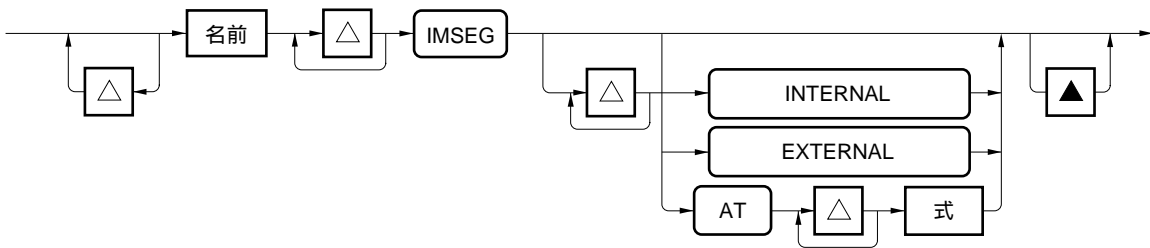
レーベル・ステートメント



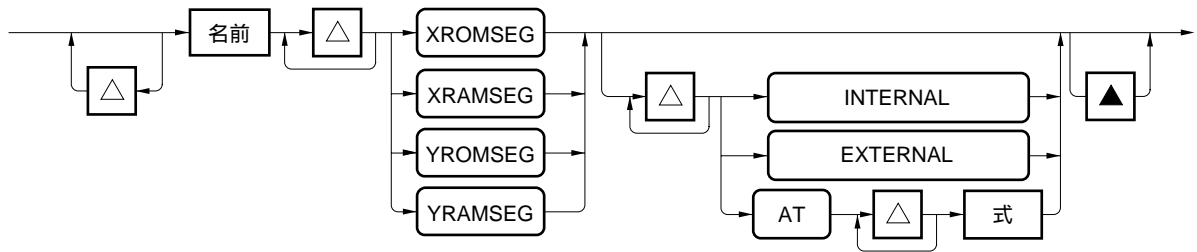
ステートメント



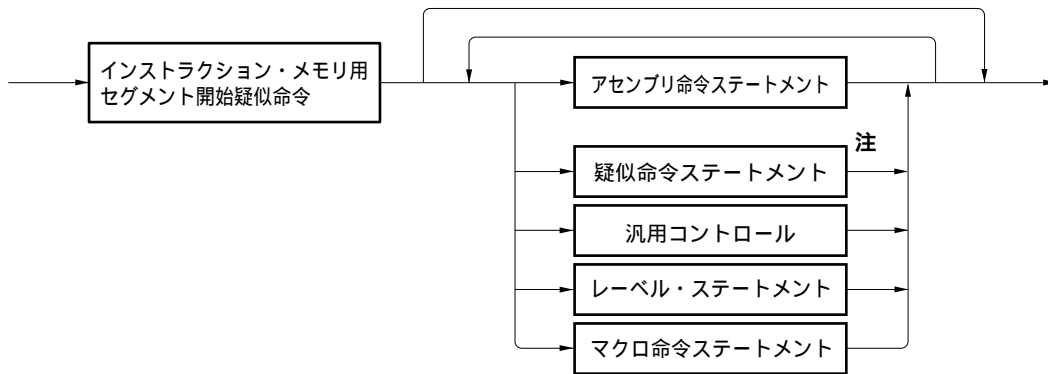
インストラクション・メモリ用セグメント開始疑似命令ステートメント



データROM , データRAM (X/Y) 用セグメント開始疑似命令ステートメント

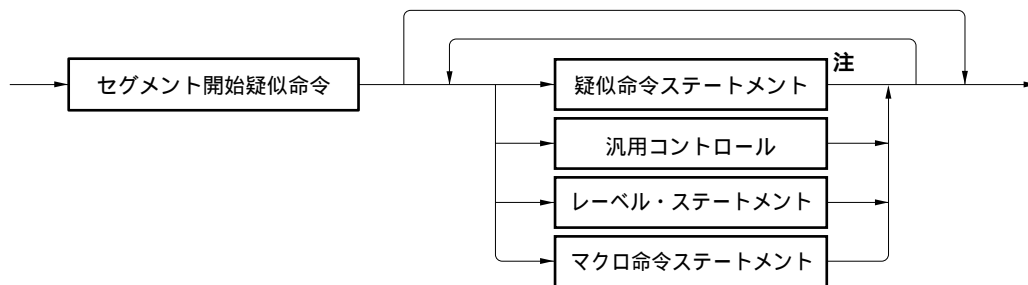


インストラクション・メモリ用セグメント



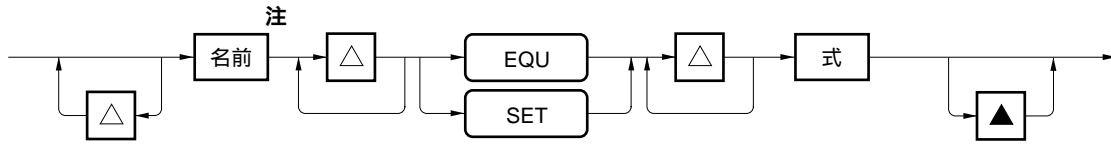
注 記述可能な疑似命令については 3.1.2 セグメント部を参照してください。

データROM , データRAM (X/Y) 用セグメント



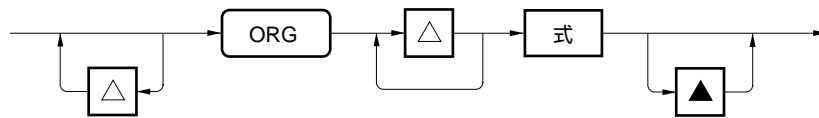
注 記述可能な疑似命令については 3.1.2 セグメント部を参照してください。

シンボル定義疑似命令ステートメント

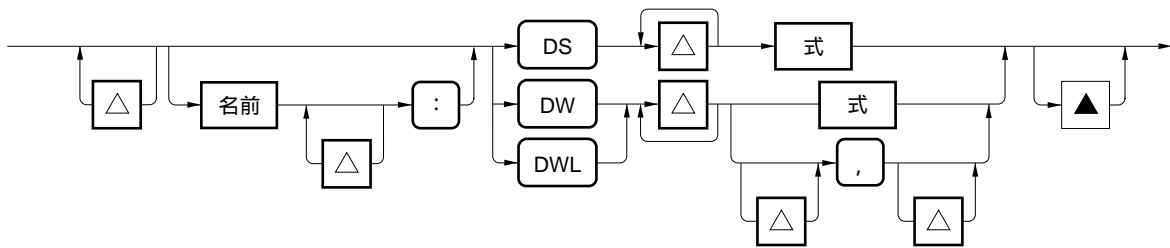


注 リテラル・ネームについては7.9 リテラル・ネーム指定を参照してください。  
 マクロ名については3.2.4 マクロ命令ステートメントを参照してください。

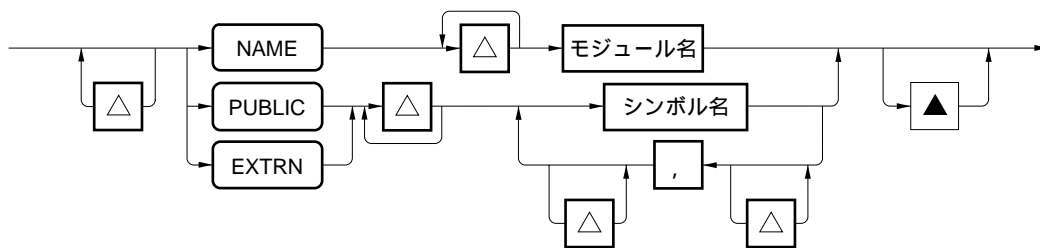
ロケーション・カウンタ制御疑似命令



領域確保疑似命令ステートメント

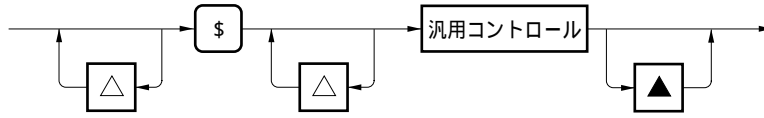


プログラム・リンケージ疑似命令ステートメント

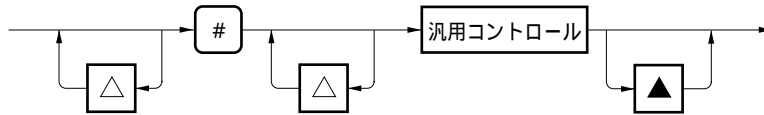


汎用コントロール

リスト制御

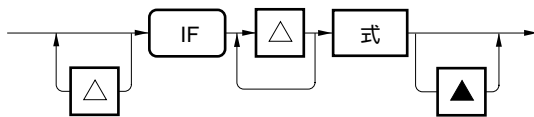


条件付きアセンブル制御，インクルード・ファイル指定，リテラル・ネーム指定

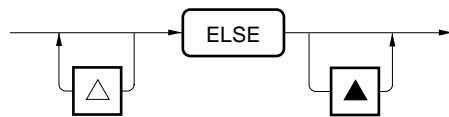


条件付きアセンブル制御汎用コントロール

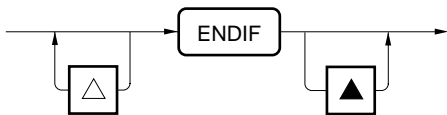
IFコントロール



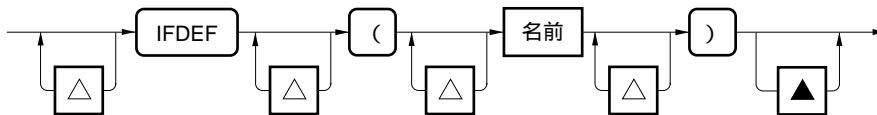
ELSEコントロール



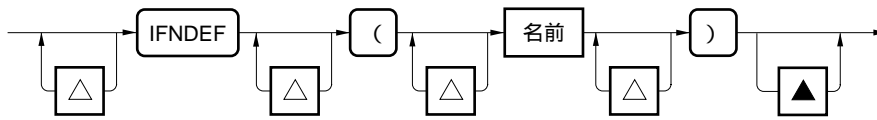
ENDIFコントロール



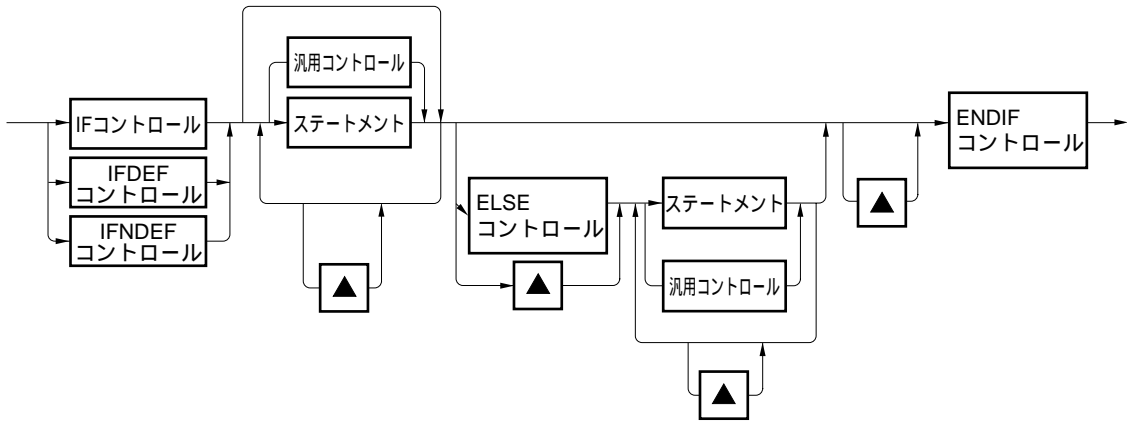
IFDEFコントロール



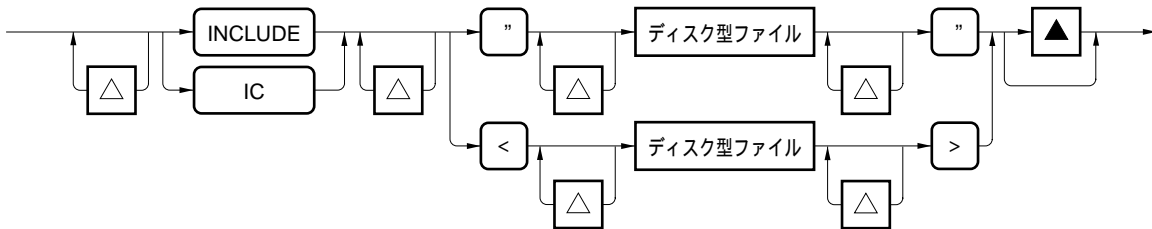
IFNDEFコントロール



アセンブル制御部

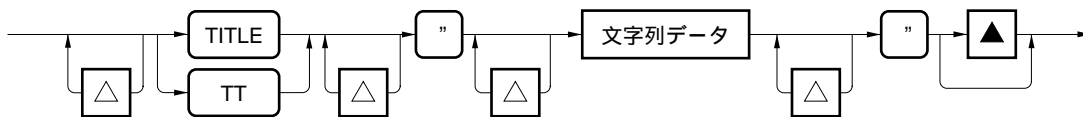


インクルード・ファイル指定汎用コントロール

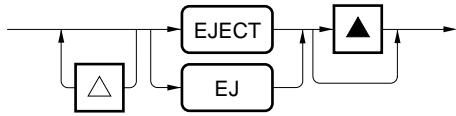


リスト制御汎用コントロール

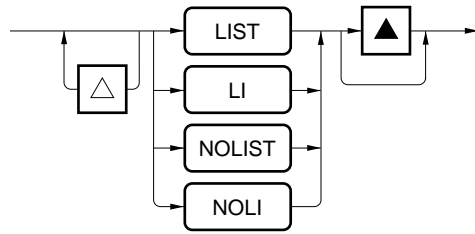
TITLEコントロール



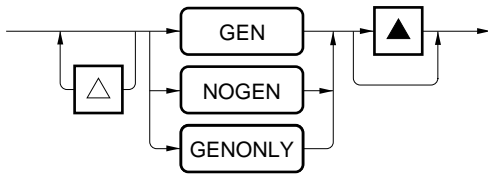
EJECTコントロール



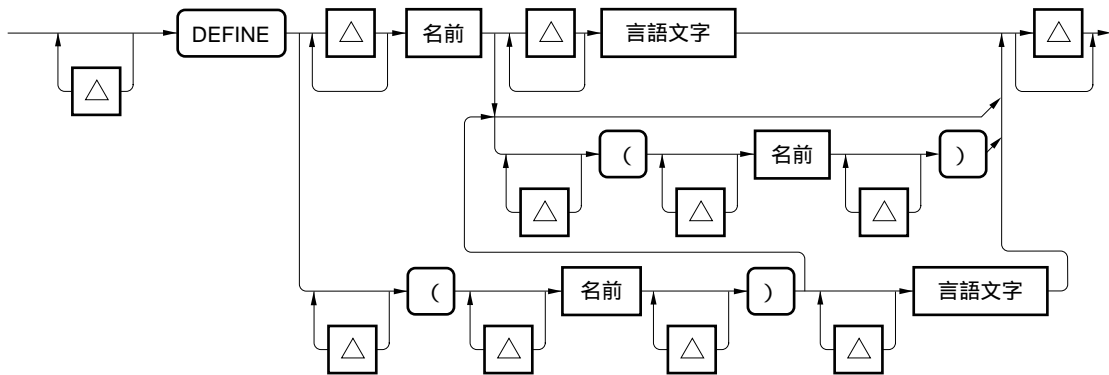
LISTコントロール



GENコントロール

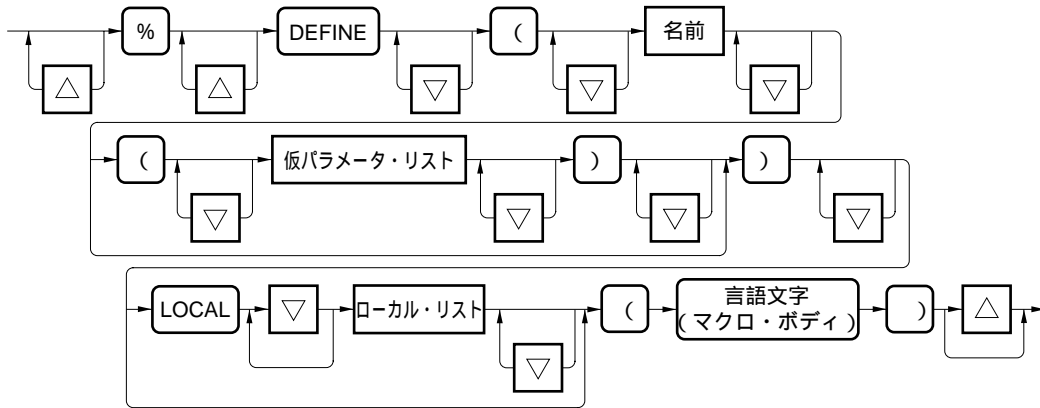


リテラル・ネーム指定汎用コントロール

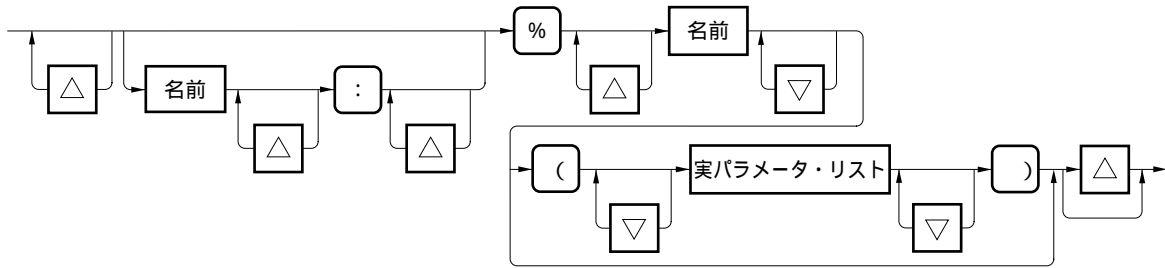


マクロ命令ステートメント

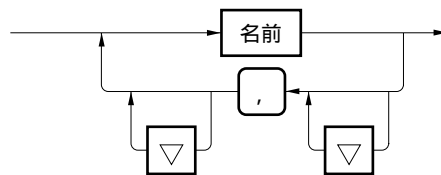
マクロ定義



マクロ参照

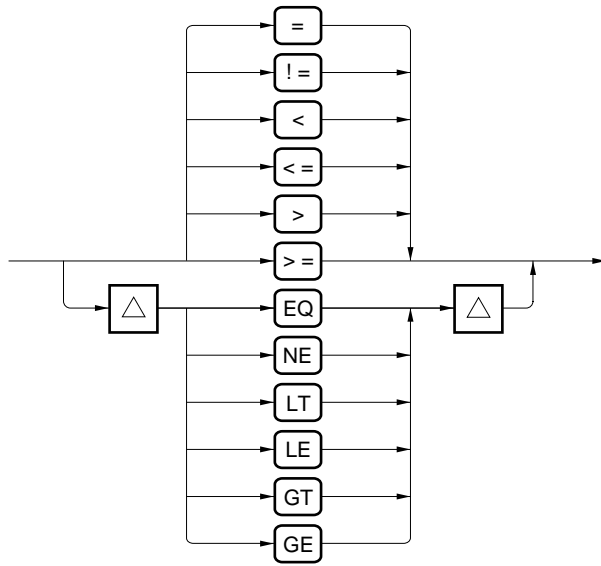


仮パラメータ・リスト/ローカル・リスト/実パラメータ・リスト

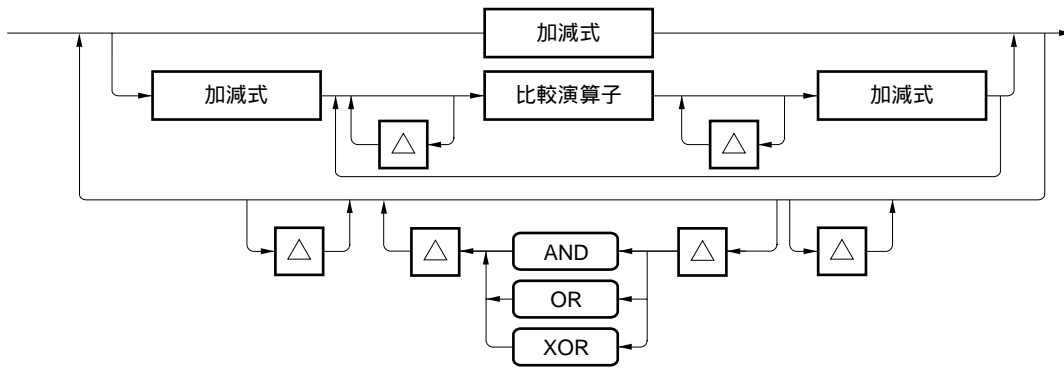




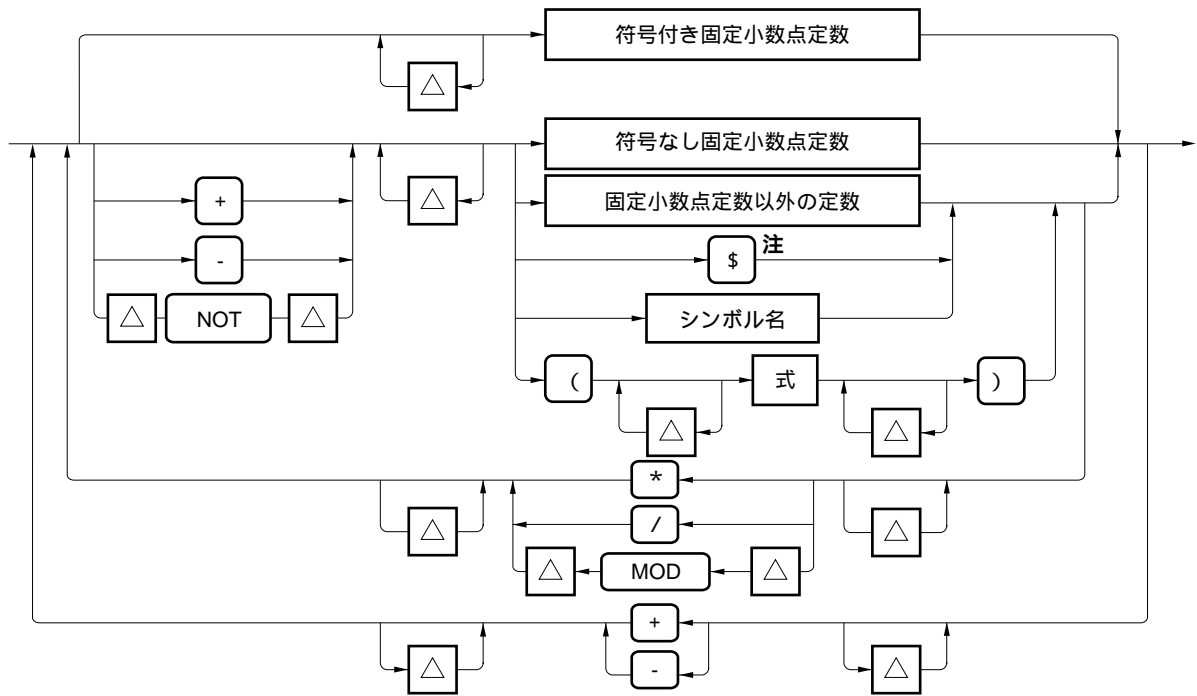
比較演算子



式



加減式

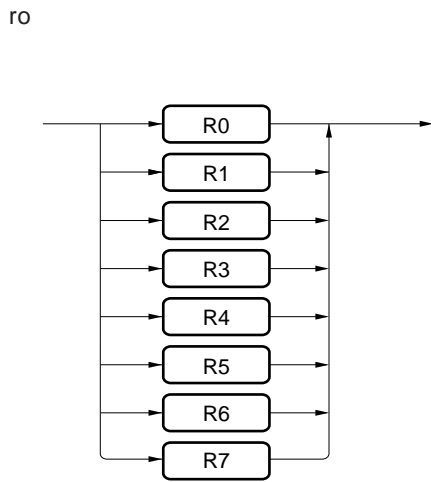


注 ロケーション・カウンタ値

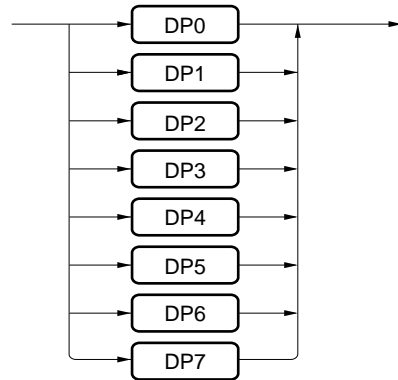
注意 演算子( + , - )と符号( + , - )の組み合わせで, “ ++ ” , “ - - ” になった場合はフェイタル・エラーとなります。

アセンブリ命令ステートメント

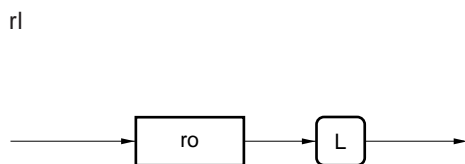
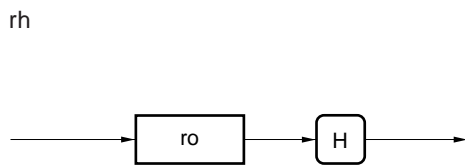
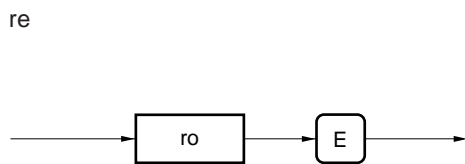
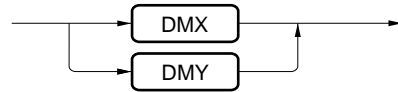
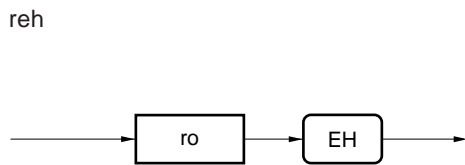
汎用レジスタ



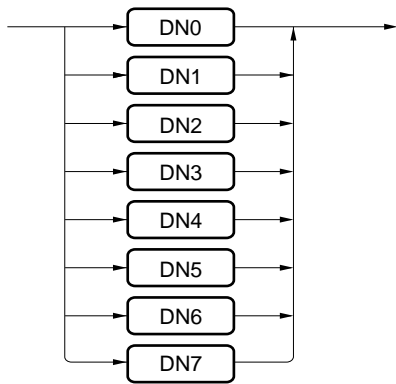
データ・ポインタ・レジスタ



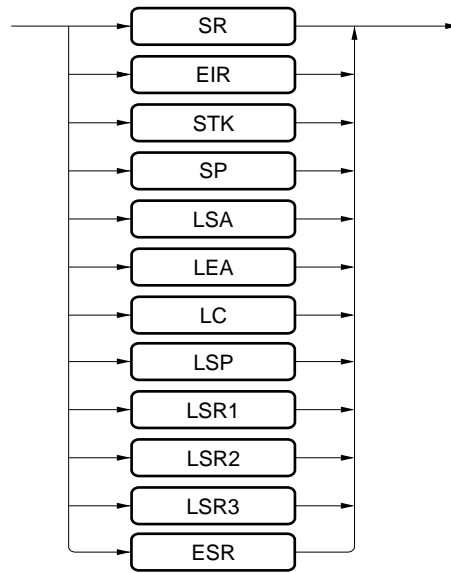
モジュール・レジスタ



インデクス・レジスタ

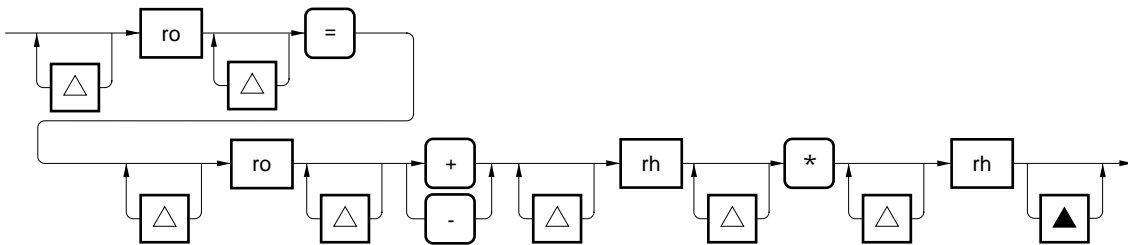


その他のレジスタ

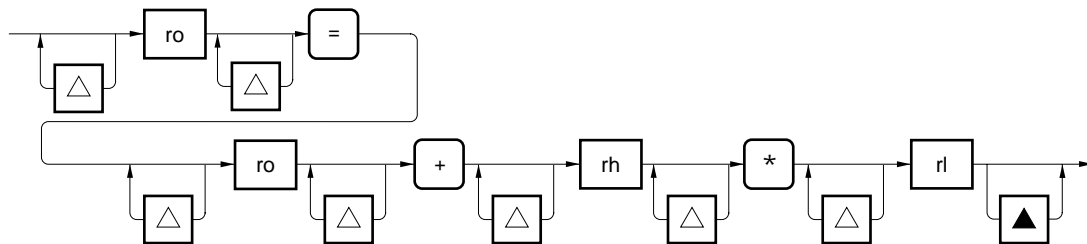


3項演算命令

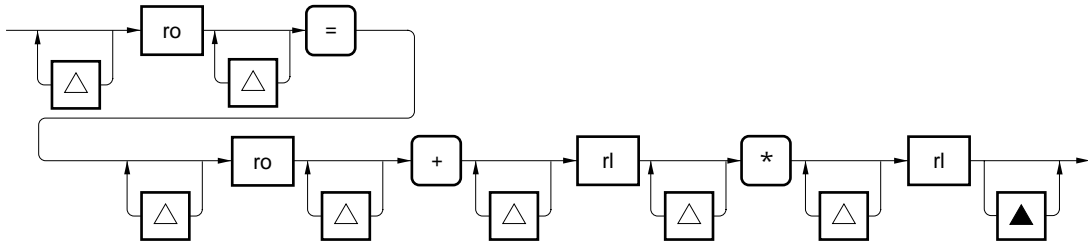
マルチプライ・アド, マルチプライ・サブ



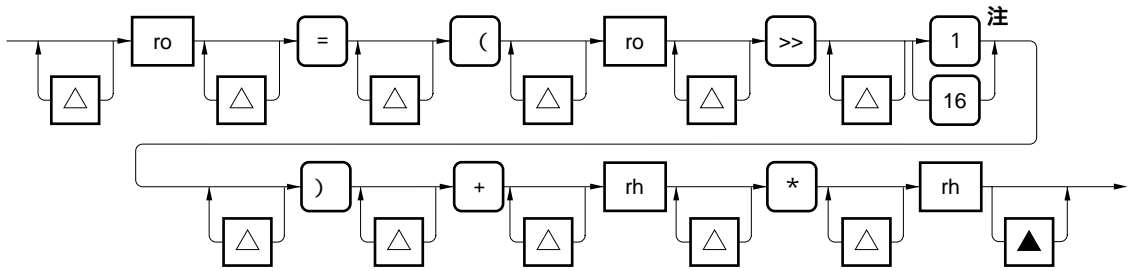
サイン・アンサイン・マルチプライ・アド



アンサイン・アンサイン・マルチプライ・アド



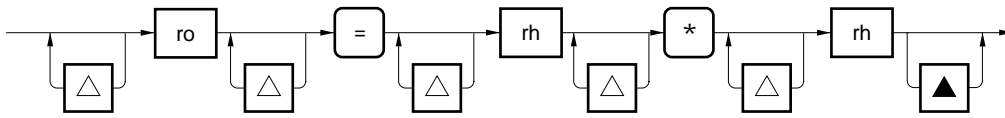
1ビット・シフト・マルチプライ・アド, 16ビット・シフト・マルチプライ・アド



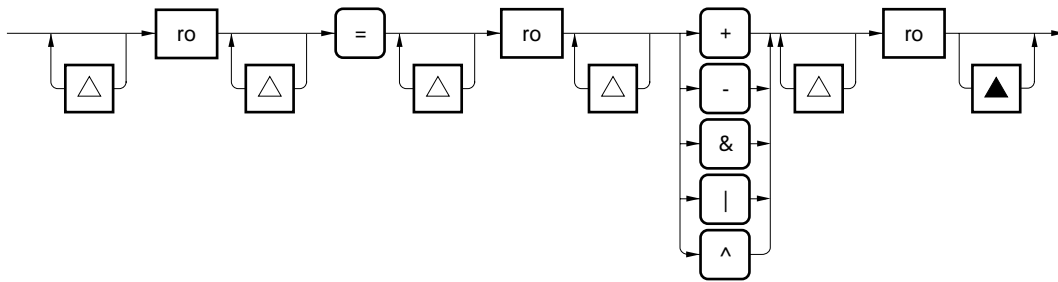
注 2進数, 8進数, 10進数, 16進数のいずれも記述することができます。

2項演算命令

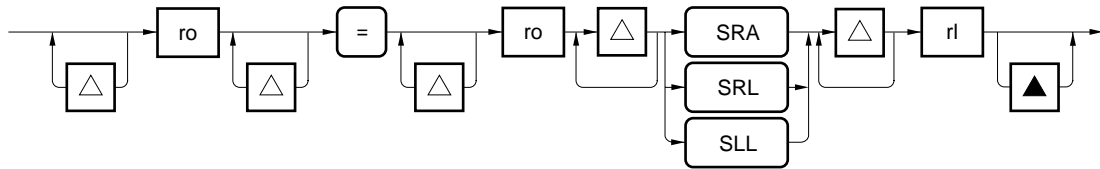
マルチプライ



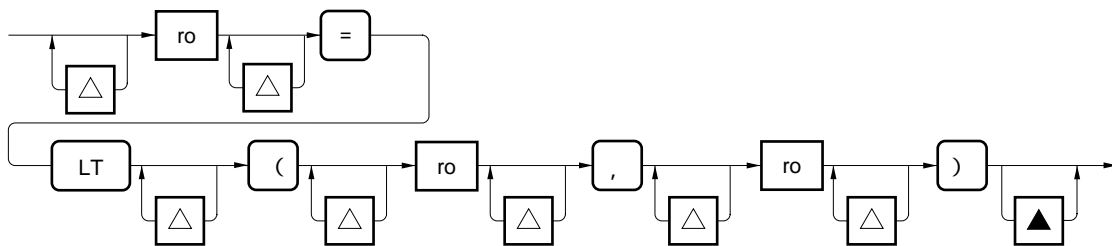
アド, サブ, アンド, オア, イクスクルーシブ・オア



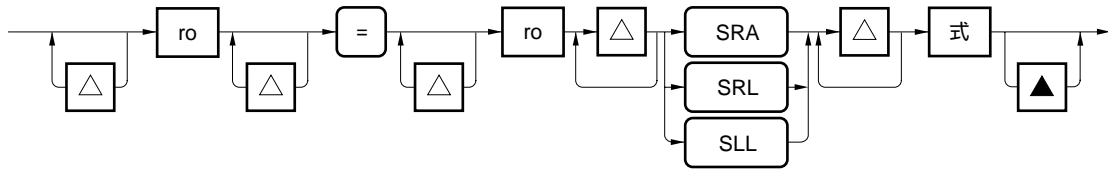
算術右シフト, 論理右シフト, 論理左シフト



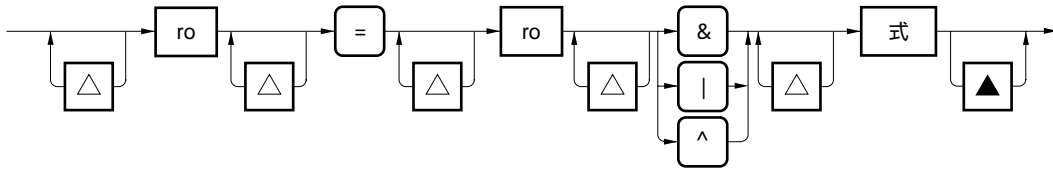
レスザン



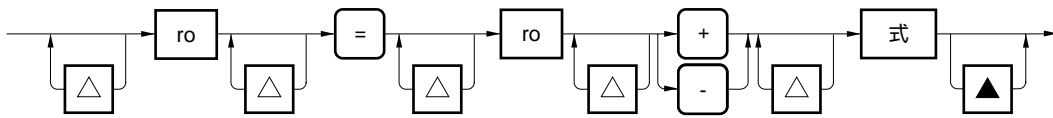
イミディエト算術右シフト, イミディエト論理右シフト, イミディエト論理左シフト



イミディエト・アンド, イミディエト・オア, イミディエト・イクスクルーシブ・オア

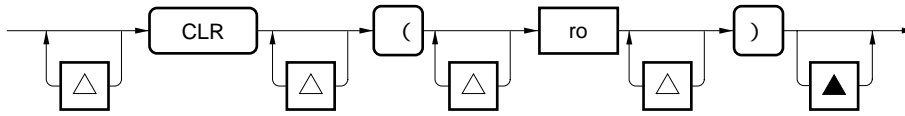


イミディエト・アド, イミディエト・サブ

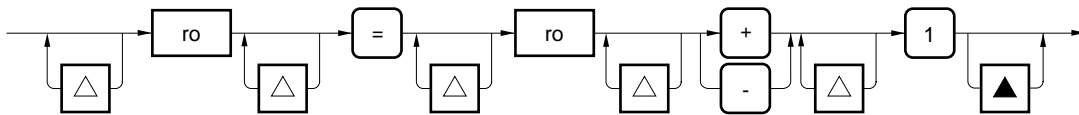


単項演算命令

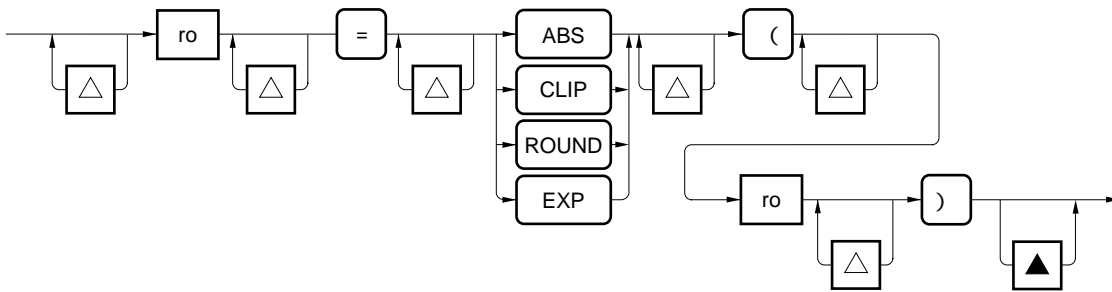
クリア



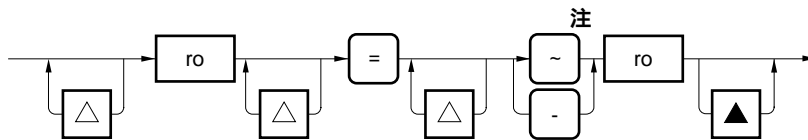
インクリメント, デクリメント



絶対値, クリップ, 丸め, 指数

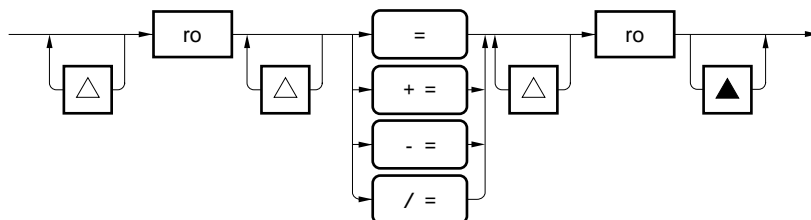


1の補数, 2の補数



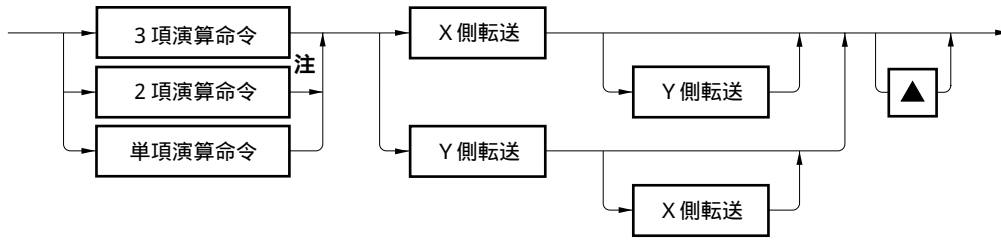
注 ティルド

代入, 累加算, 累減算, 除算





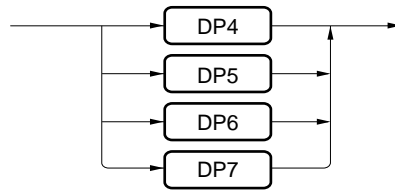
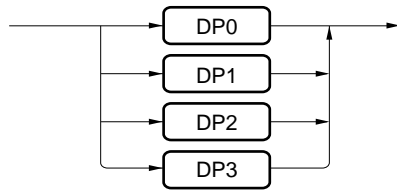
並列ロード/ストア命令



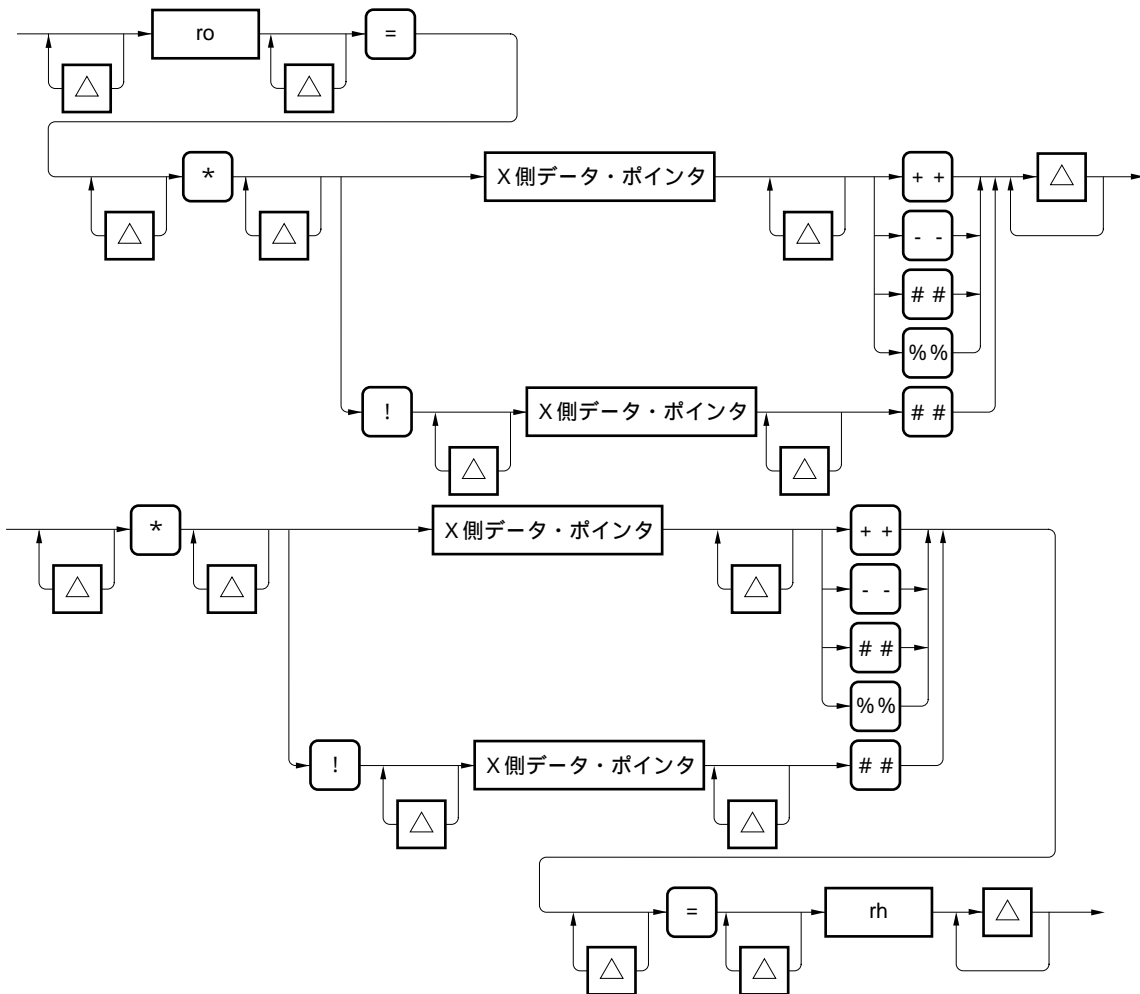
注 イミューディエト値を使用しないもの。

X側データ・ポインタ・レジスタ

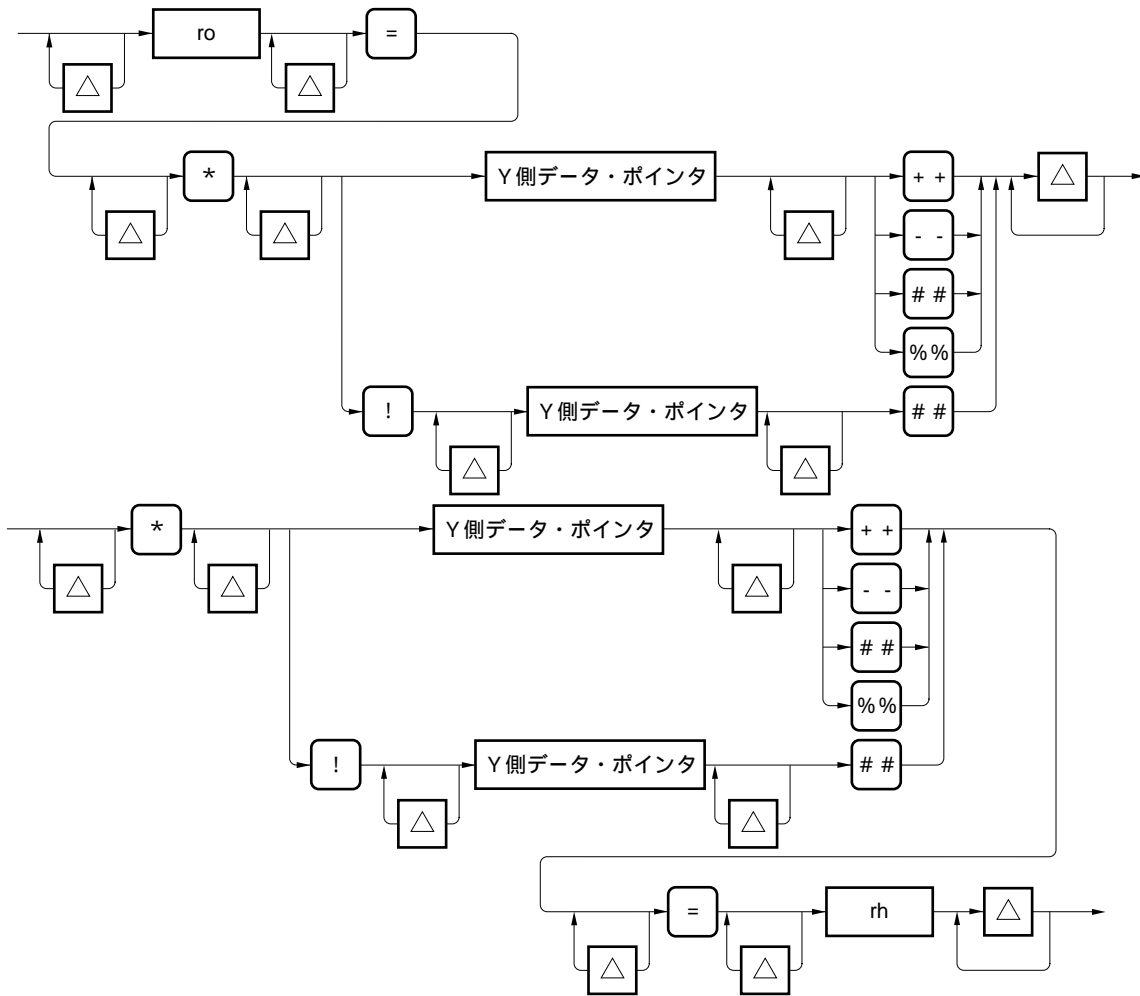
Y側データ・ポインタ・レジスタ



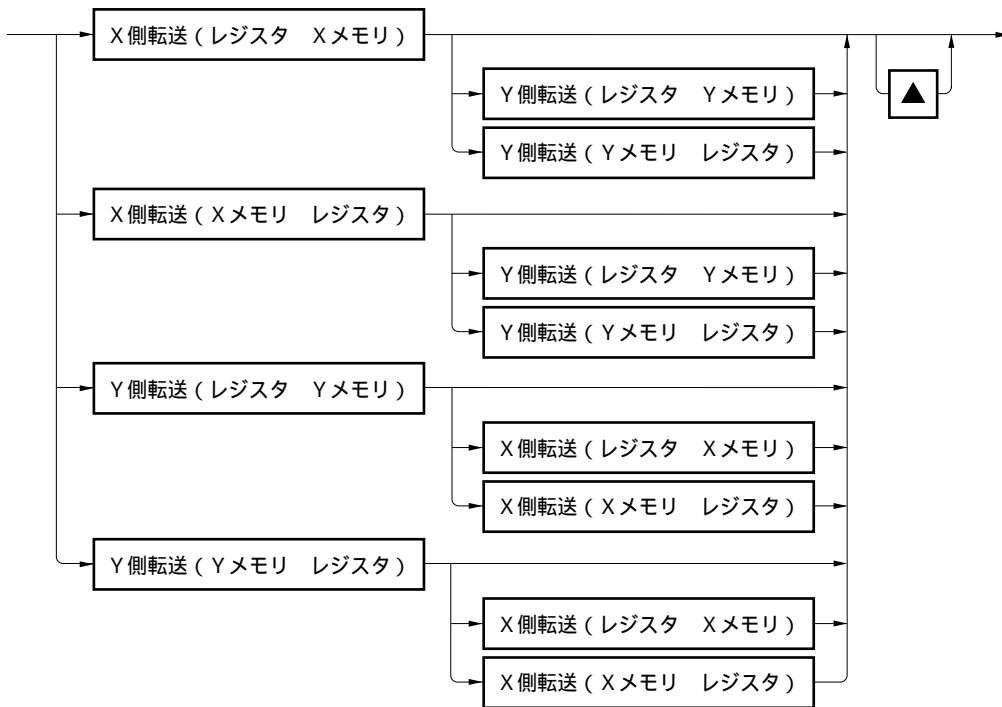
X側転送



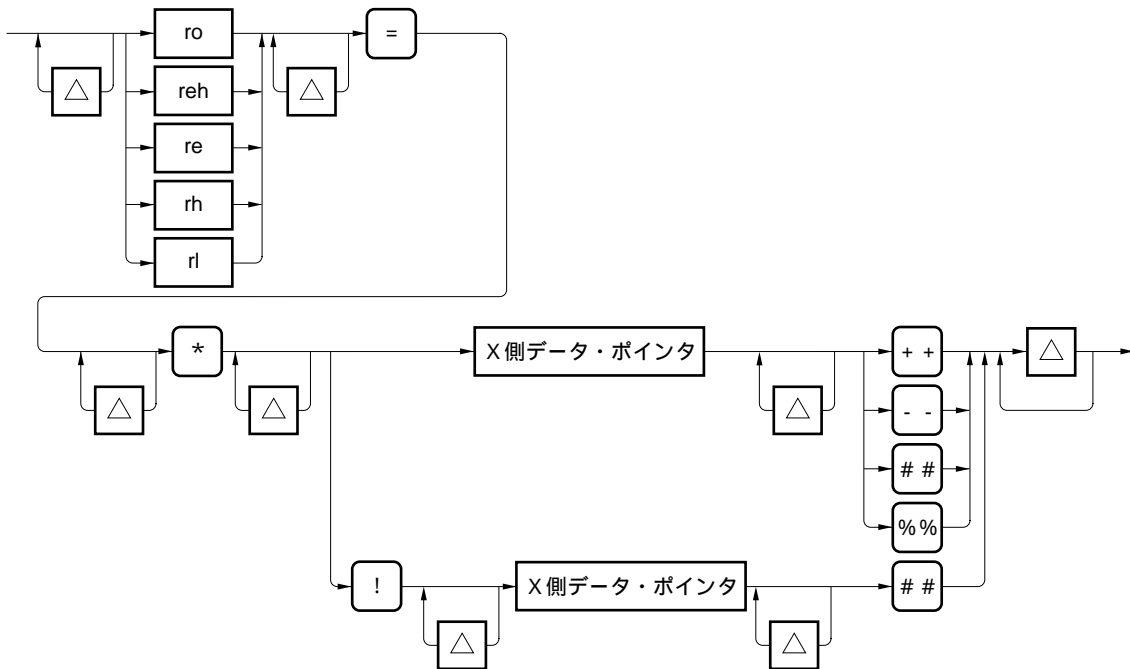
Y側転送



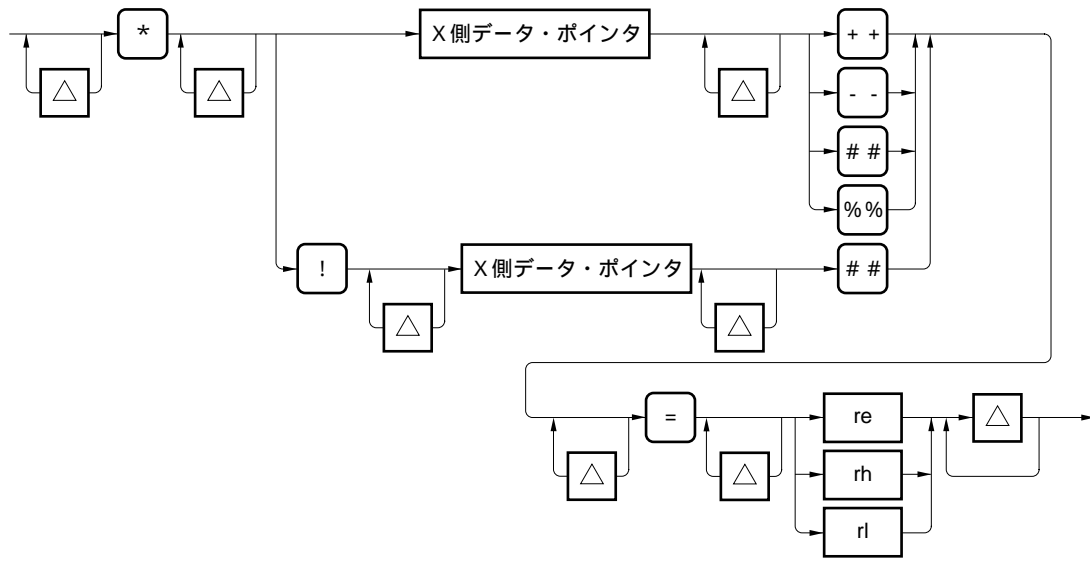
部分ロード/ストア命令



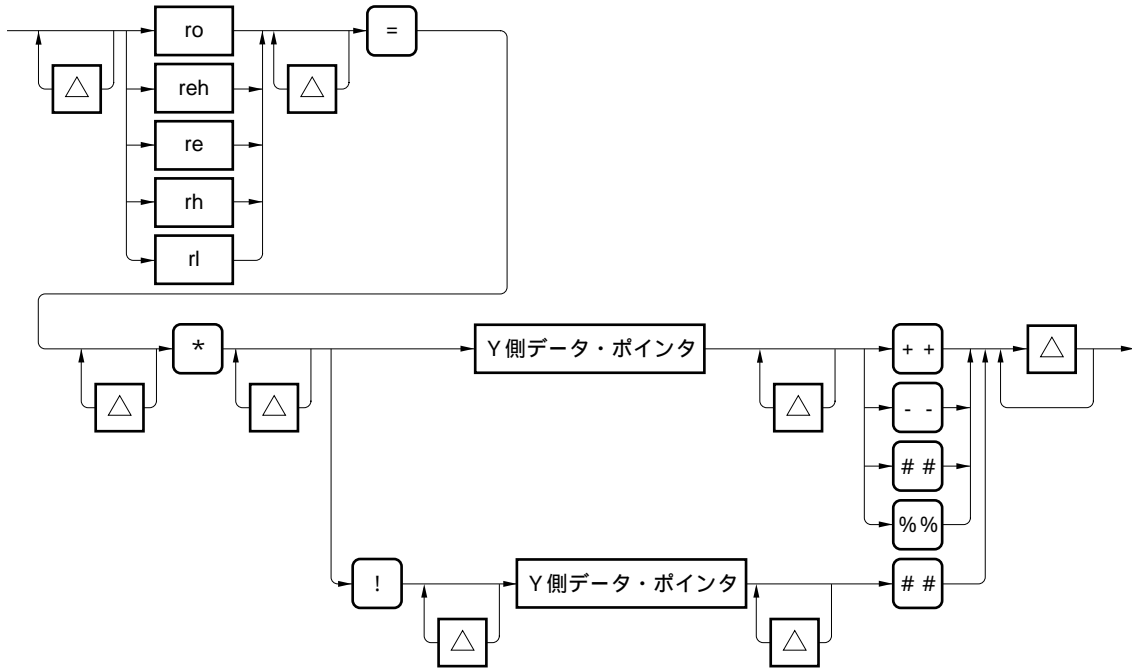
X側転送 (レジスタ Xメモリ)



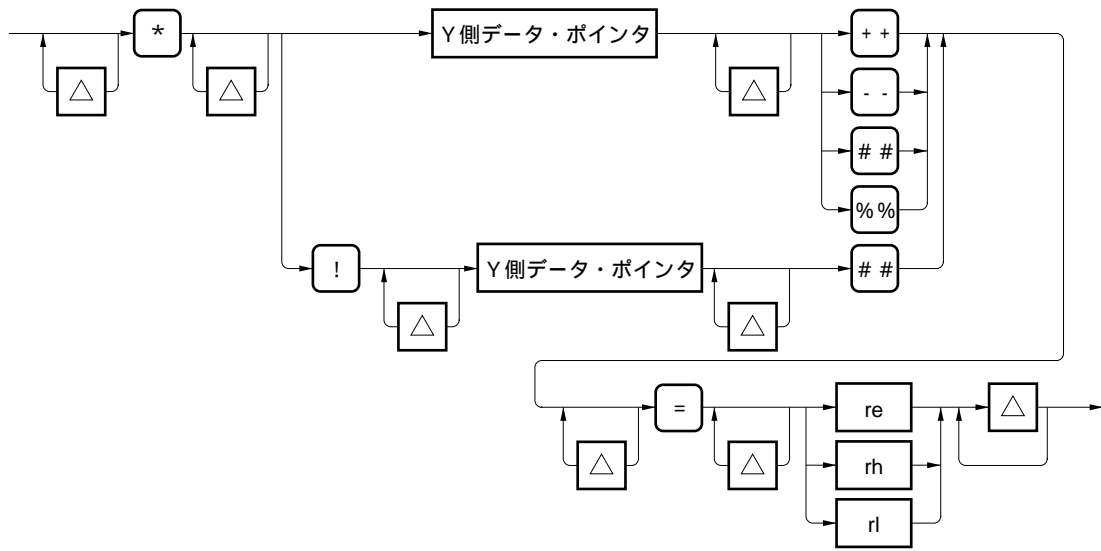
X側転送 (Xメモリ レジスタ)



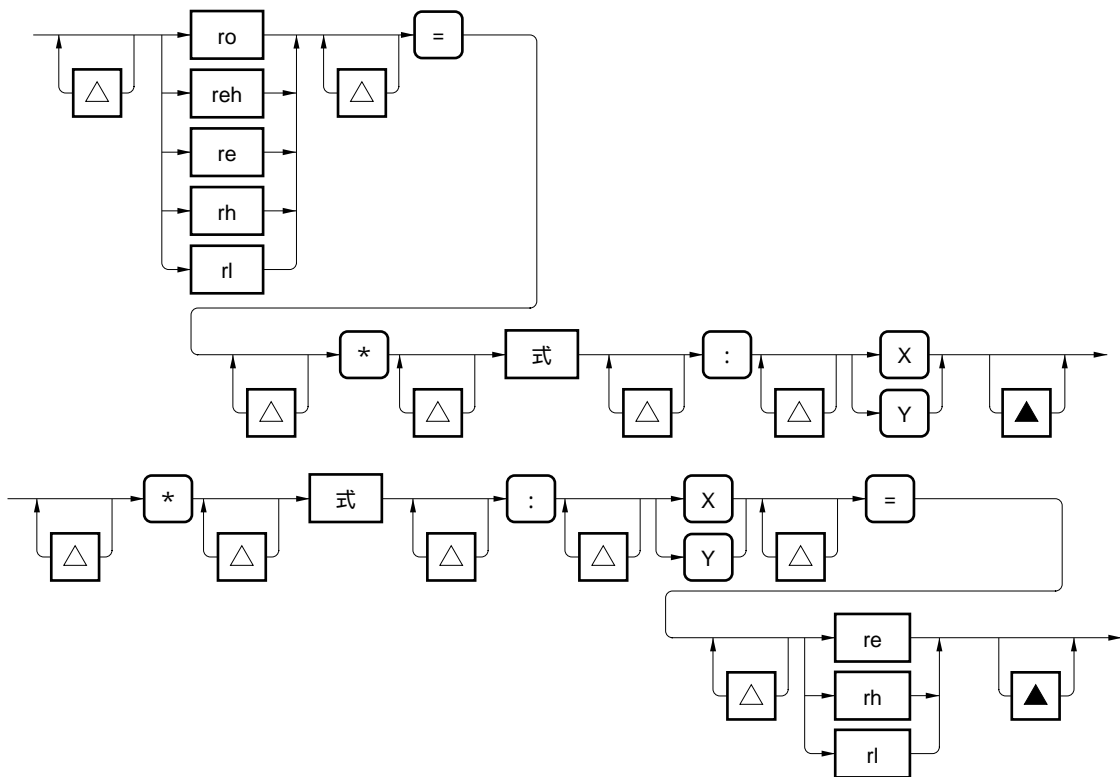
Y側転送 (レジスタ Yメモリ)



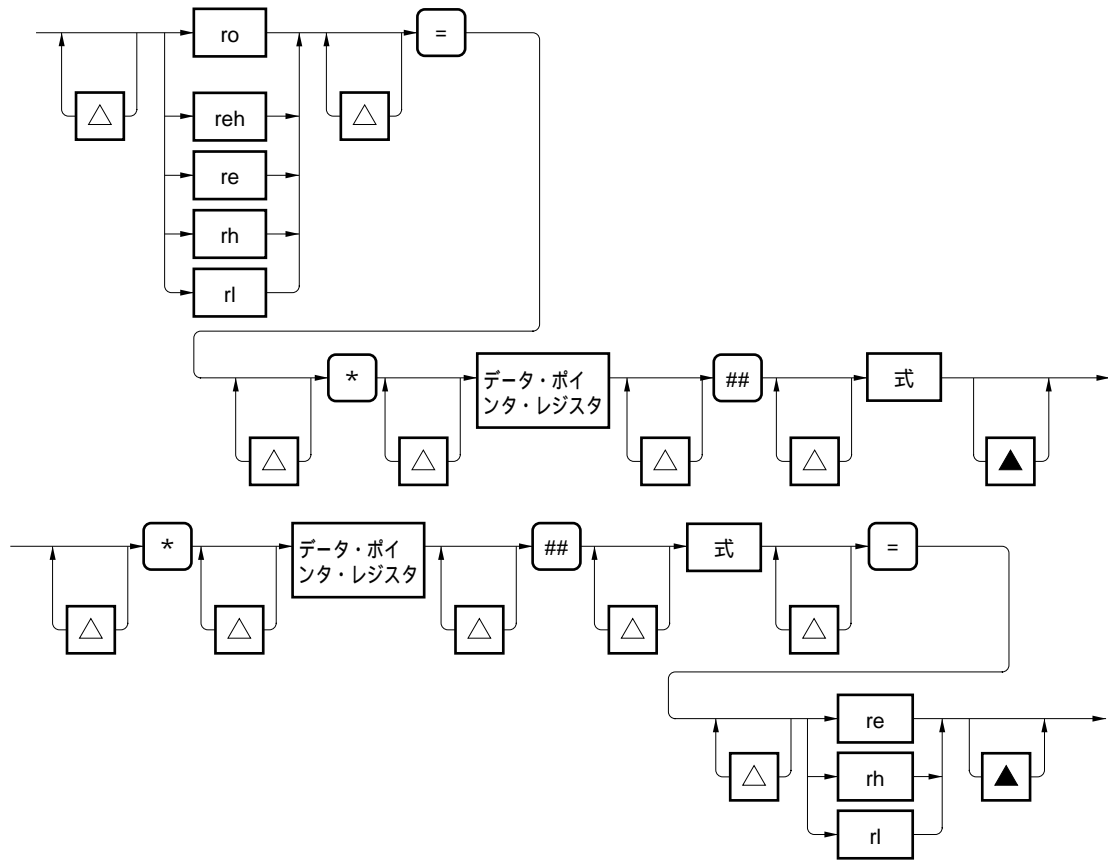
Y側転送 (Yメモリ レジスタ)



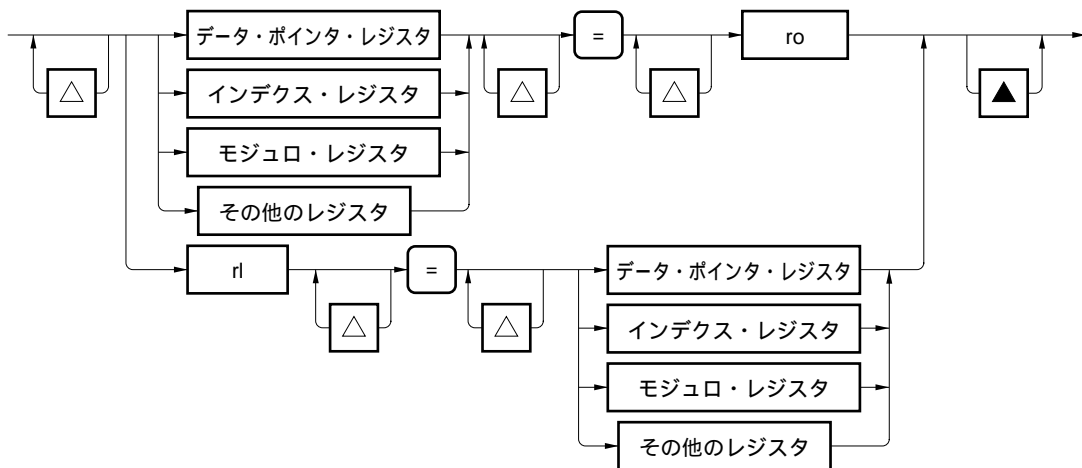
ダイレクト・アドレッシング・ロード/ストア命令



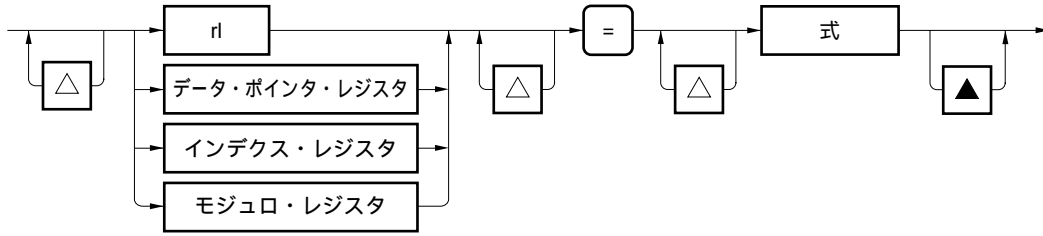
即値インデクス・ロード/ストア命令



レジスタ間転送命令



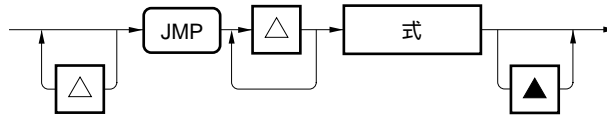
即値設定命令



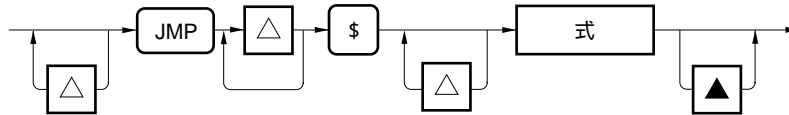
分岐命令

ジャンプ

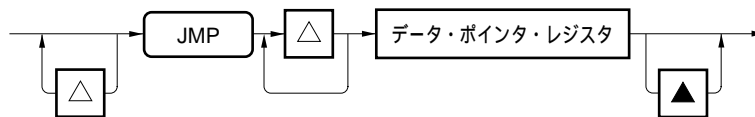
(a) 絶対ジャンプ



(b) 相対ジャンプ

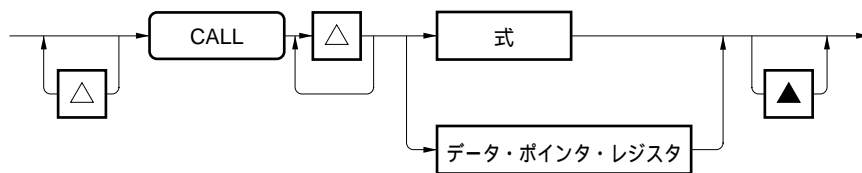


レジスタ間接ジャンプ

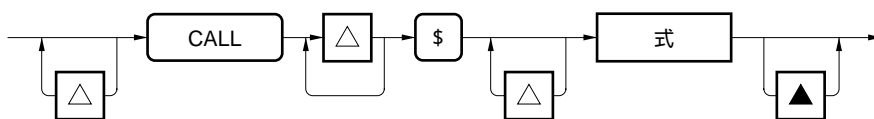


サブルーチン・コール

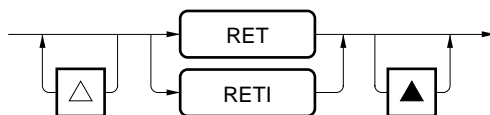
(a) 絶対サブルーチン・コール, レジスタ間接サブルーチン・コール



(b) 相対サブルーチン・コール



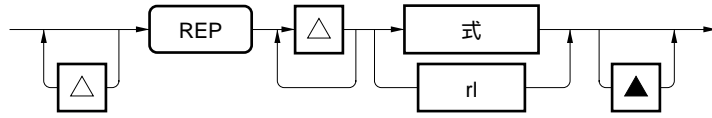
リターン, 割り込みリターン



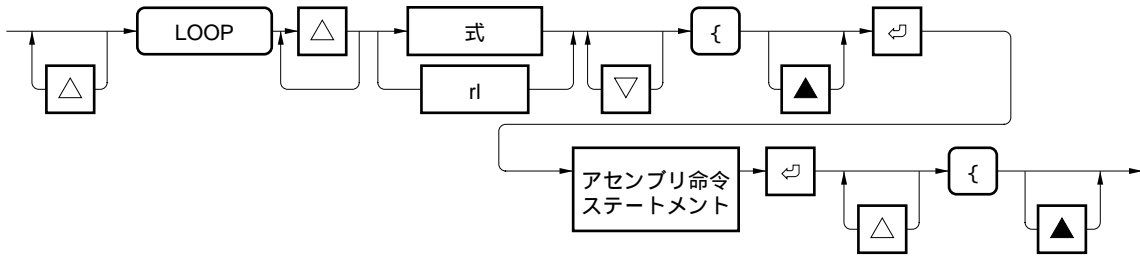


ハードウェア・ループ命令

リピート

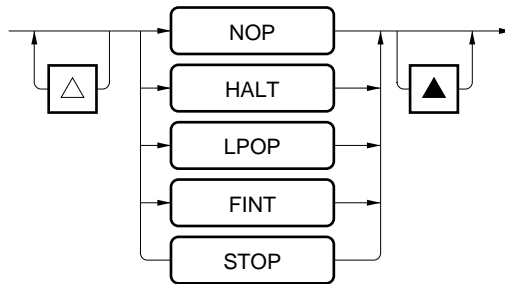


ループ



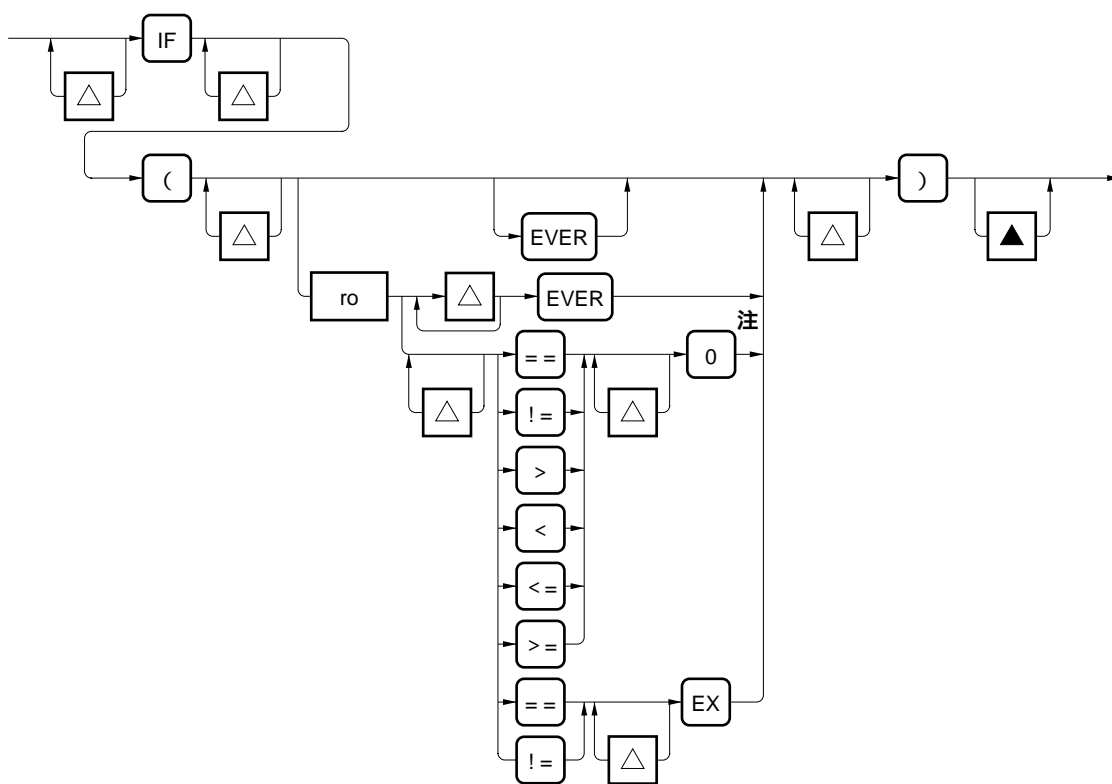
備考 は1個以上の空白, ↵を示します。

制御命令



備考 STOP命令はμPD77016にはありません。

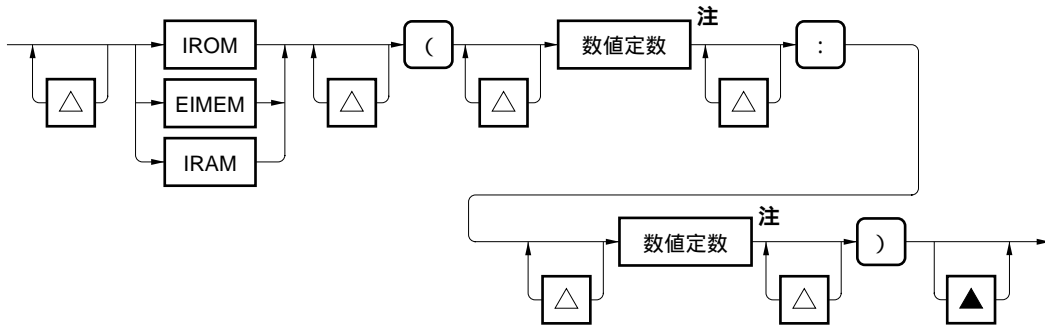
制御命令 (条件)



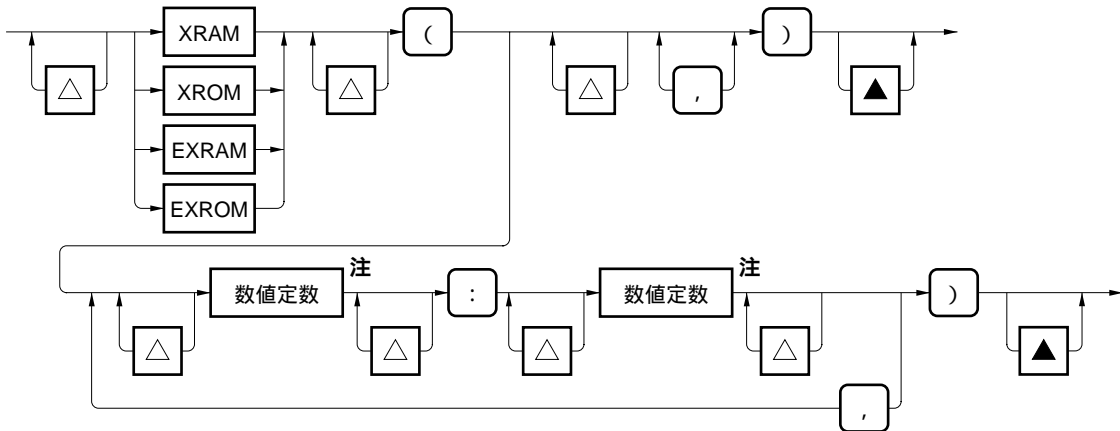
注 2進数, 8進数, 10進数, 16進数のいずれも記述することができます。

メモリ領域指定ディレクティブ

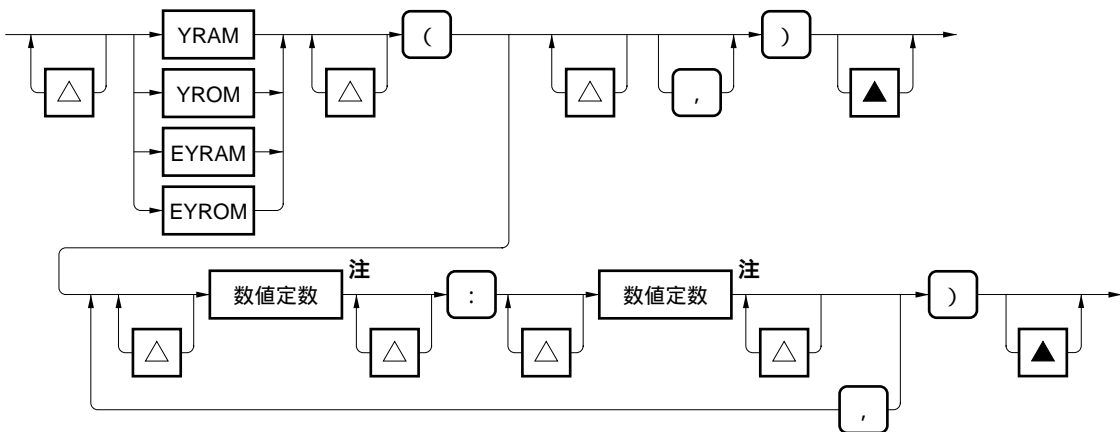
インストラクション・メモリ



Xメモリ

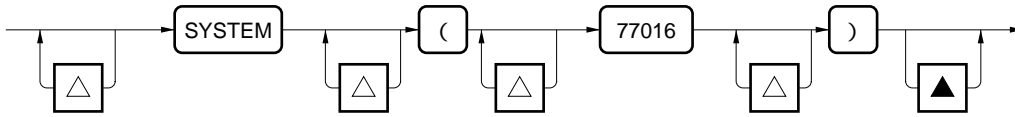


Yメモリ

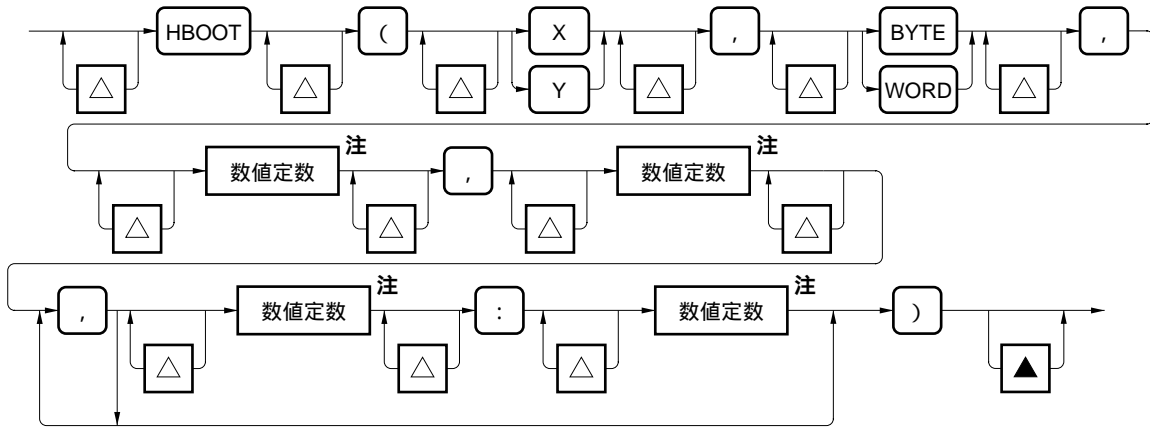


注 数値定数は固定小数点を除いたものです。

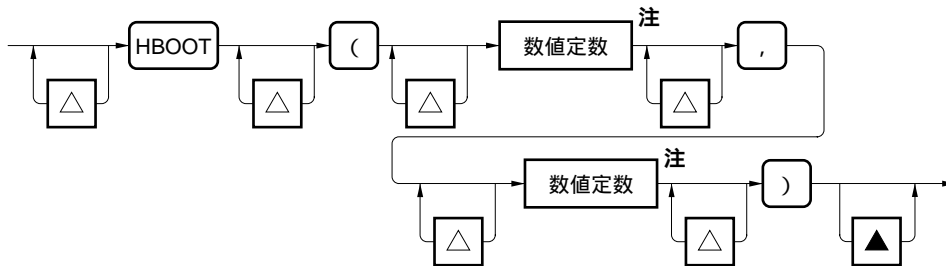
使用デバイス名



セルフブートアップ情報

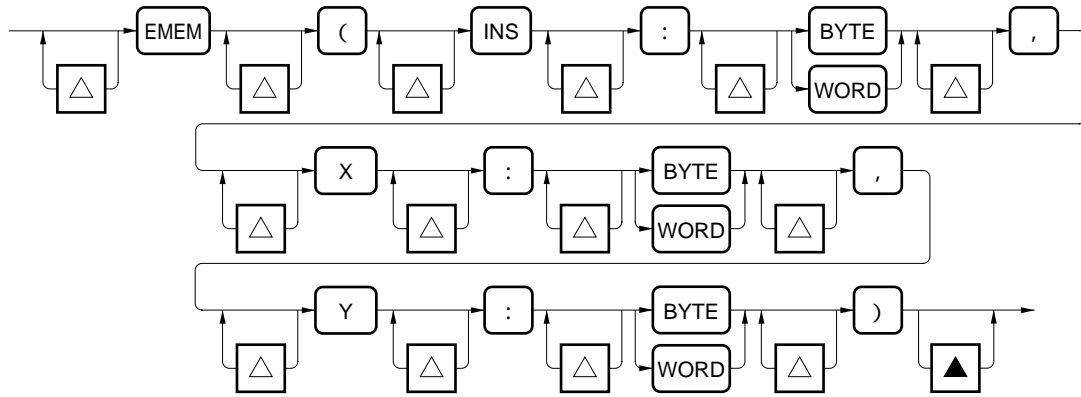


ホスト・ブートアップ情報

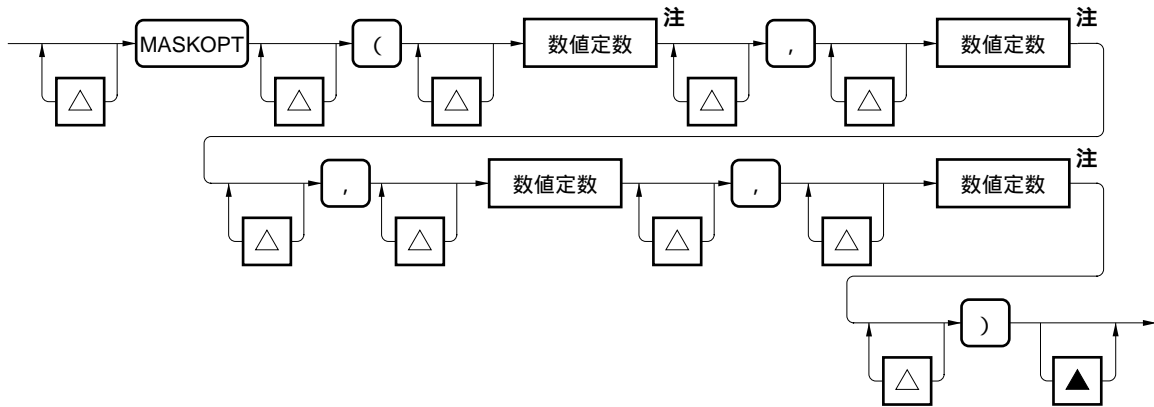


注 数値定数は固定小数点を除いたものです。

外部メモリ種類別

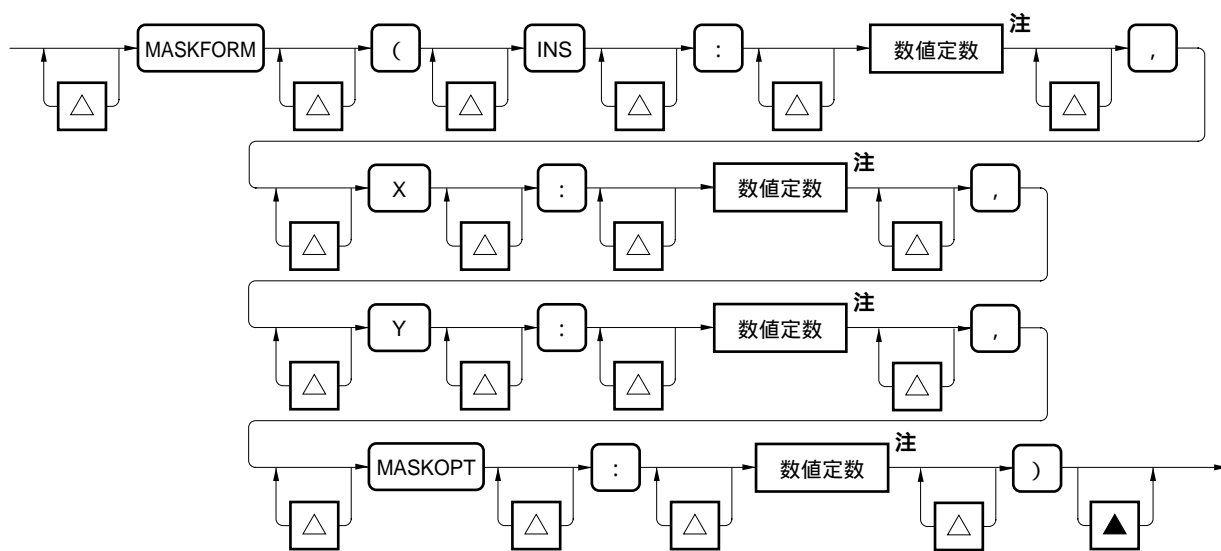


マスク・オプション情報



注 数値定数は固定小数点を除いたものです。

マスクROMフォーマット情報



注 数値定数は固定小数点を除いたものです。

## 付録 B 予約語一覧

### レジスタ名

|      |      |      |      |      |      |      |      |
|------|------|------|------|------|------|------|------|
| R0   | R1   | R2   | R3   | R4   | R5   | R6   | R7   |
| R0EH | R1EH | R2EH | R3EH | R4EH | R5EH | R6EH | R7EH |
| R0E  | R1E  | R2E  | R3E  | R4E  | R5E  | R6E  | R7E  |
| R0H  | R1H  | R2H  | R3H  | R4H  | R5H  | R6H  | R7H  |
| R0L  | R1L  | R2L  | R3L  | R4L  | R5L  | R6L  | R7L  |
| DP0  | DP1  | DP2  | DP3  | DP4  | DP5  | DP6  | DP7  |
| DN0  | DN1  | DN2  | DN3  | DN4  | DN5  | DN6  | DN7  |
| DMX  | DMY  |      |      |      |      |      |      |
| SR   | EIR  | STK  | SP   | LSP  | LSR1 | LSR2 | LSR3 |
| ESR  | LSA  | LEA  | LC   |      |      |      |      |

### 命令語

|      |                 |      |       |                    |               |   |     |
|------|-----------------|------|-------|--------------------|---------------|---|-----|
| > >  | SRA             | SRL  | SLL   | &                  | <sup>注1</sup> | ^ | CLR |
| ABS  | - <sup>注2</sup> | CLIP | ROUND | EXP                |               |   |     |
| + =  | - =             | / =  | + +   | - -                |               |   |     |
| JMP  | CALL            | RET  | RETI  | REP                | LOOP          |   |     |
| NOP  | HALT            | LPOP | IF    | FINT               | THALT         |   |     |
| EVER | = =             | ! =  | EX    | STOP <sup>注3</sup> |               |   |     |

注1 . 縦棒 (0x7C)

2 . ティルド (0x7E)

3 . μPD77016にはありません。

### 疑似命令

|       |         |         |         |         |     |          |          |
|-------|---------|---------|---------|---------|-----|----------|----------|
| IMSEG | XROMSEG | XRAMSEG | YROMSEG | YRAMSEG | AT  | INTERNAL | EXTERNAL |
| EQU   | SET     | ORG     | DS      | DW      | DWL |          |          |
| NAME  | PUBLIC  | EXTRN   | END     |         |     |          |          |

### 汎用コントロール

|         |     |       |         |       |        |        |      |
|---------|-----|-------|---------|-------|--------|--------|------|
| INCLUDE | IC  | EJECT | EJ      | LIST  | LI     | NOLIST | NOLI |
| TITLE   | TT  | IF    | ELSE    | ENDIF | DEFINE |        |      |
| LOCAL   | GEN | NOGEN | GENONLY | IFDEF | IFNDEF | /*     | */   |

★ PAGELENGTH      PAGEWIDTH      RADIX

**演算子**

|     |    |   |    |     |     |    |     |
|-----|----|---|----|-----|-----|----|-----|
| +   | -  | * | /  | MOD | AND | OR | XOR |
| NOT | EQ | = | NE | !=  | LT  | <  | LE  |
| < = | GT | > | GE | > = | X   | Y  |     |

**メモリ名**

|       |       |         |          |       |       |       |      |
|-------|-------|---------|----------|-------|-------|-------|------|
| IROM  | EIMEM | IRAM    | XROM     | EXROM | XRAM  | EXRAM | YROM |
| EYROM | YRAM  | EYRAM   | SYSTEM   | SBOOT | HBOOT | EMEM  | BYTE |
| WORD  | INS   | MASKOPT | MASKFORM |       |       |       |      |

**備考** 予約語には、大文字と小文字の区別はありません。



[メ モ]

---

— お問い合わせ先 —

**【技術的なお問い合わせ先】**

NEC半導体テクニカルホットライン  
(電話：午前 9:00～12:00，午後 1:00～5:00)

電話 : 044-435-9494  
FAX : 044-435-9608  
E-mail : s-info@saed.tmg.nec.co.jp

**【営業関係お問い合わせ先】**

第一販売事業部

東京 (03)3798-6106, 6107,  
6108

名古屋 (052)222-2375

大阪 (06)6945-3178, 3200,  
3208, 3212

仙台 (022)267-8740

郡山 (024)923-5591

千葉 (043)238-8116

第二販売事業部

東京 (03)3798-6110, 6111,  
6112

立川 (042)526-5981, 6167

松本 (0263)35-1662

静岡 (054)254-4794

金沢 (076)232-7303

松山 (089)945-4149

第三販売事業部

東京 (03)3798-6151, 6155, 6586,  
1622, 1623, 6156

水戸 (029)226-1702

広島 (082)242-5504

高崎 (027)326-1303

鳥取 (0857)27-5313

太田 (0276)46-4014

名古屋 (052)222-2170, 2190

福岡 (092)261-2806

**【資料の請求先】**

上記営業関係お問い合わせ先またはNEC特約店へお申しつけください。

**【インターネット電子デバイス・ニュース】**

NECエレクトロニクスデバイスの情報がインターネットでご覧になれます。

URL(アドレス)

<http://www.ic.nec.co.jp/>

**アンケート記入のお願い**

お手数ですが、このドキュメントに対するご意見をお寄せください。今後のドキュメント作成の参考にさせていただきます。

[ドキュメント名] WB77016 ユーザーズ・マニュアル 言語編  
( U10078JJ6V0UMJ1 (第6版) )

[お名前など] (さしつかえのない範囲で)  
御社名(学校名, その他) ( )  
ご住所 ( )  
お電話番号 ( )  
お仕事の内容 ( )  
お名前 ( )

1. ご評価 (各欄に をご記入ください)

| 項 目           | 大変良い | 良 い | 普 通 | 悪 い | 大変悪い |
|---------------|------|-----|-----|-----|------|
| 全体の構成         |      |     |     |     |      |
| 説明内容          |      |     |     |     |      |
| 用語解説          |      |     |     |     |      |
| 調べやすさ         |      |     |     |     |      |
| デザイン, 字の大きさなど |      |     |     |     |      |
| その他 ( )       |      |     |     |     |      |
| ( )           |      |     |     |     |      |

2. わかりやすい所 (第 章, 第 章, 第 章, 第 章, その他 )  
理由 [ ]

3. わかりにくい所 (第 章, 第 章, 第 章, 第 章, その他 )  
理由 [ ]

4. ご意見, ご要望

5. このドキュメントをお届けしたのは  
NEC販売員, 特約店販売員, その他 ( )

ご協力ありがとうございました。  
下記あてにFAXで送信いただくか, 最寄りの販売員にコピーをお渡ししてください。

キ  
コ  
ニ  
シ  
テ