

Capítulo 2

Titulo por definir

«La verdadera ciencia enseña, sobre todo, a dudar y a ser ignorante.»

Ernest Rutherford

RESUMEN: En este capítulo se define con detalle lo que es un procesador y su importancia en el mundo hoy en día. También se habla sobre una arquitectura más concreta, la arquitectura ARM.

A continuación se define qué es un fallo y qué tipos de fallos pueden ocurrir en los sistemas. Además se explican algunas técnicas de tolerancia a fallos.

Para terminar se justifica la importancia de la tolerancia en los sistemas y concretamente porque es necesaria la tolerancia en los microprocesadores.

Introducción

...

2.1. Procesador

El Diccionario de la Real Academia Española (DRAE) define al procesador como la «unidad central de proceso (CPU), formada por uno o dos chips» 2.1.

La CPU es el circuito integrado encargado de acceder a las instrucciones de los programas informáticos y ejecutarlas. Para poder ejecutar un programa, el procesador debe realizar las siguientes tareas:

1. Acceder a las instrucciones almacenadas en memoria.

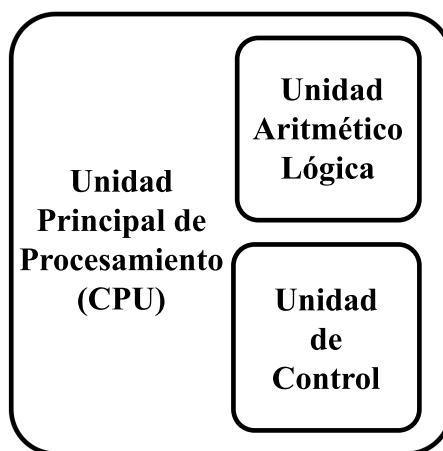


Figura 2.1: Procesador DRAE

2. Analizar las instrucciones y establecer las señales de control internas.
3. Ejecutar operaciones sobre datos.
4. Almacenar los resultados en memoria.

A continuación se definen los elementos fundamentales para definir un procesador.

2.1.1. Arquitectura

Un procesador está formado por una serie de módulos conectados entre sí. La arquitectura del procesador define el diseño de estos módulos y de qué manera se conectan entre ellos.

La arquitectura del procesador diseñada por Von Neumann separó los componentes del procesador en módulos básicos. La CPU es el núcleo de los computadores, se divide en computación y control, y contiene todo excepto la memoria y los elementos de entrada y salida [Hennessy y Patterson (1993)].

Según el juego de instrucciones que sea capaz de ejecutar un procesador, su arquitectura puede clasificarse como:

1. *Reduced instruction set computer (RISC)*. Utiliza un repertorio de instrucciones reducido, con instrucciones de tamaño fijo y poca variedad en su formato.
2. *Complex instruction set computer (CISC)*. Utiliza un repertorio de instrucciones muy amplio, permitiendo realizar operaciones complejas como realizar cálculos entre datos en memoria y datos en registro.

3. *Simple instruction set computer (SISC)*. Utiliza un repertorio de instrucciones enfocado al procesamiento paralelo.

2.1.2. Repertorio de instrucciones

El repertorio de instrucciones define todas las operaciones que el procesador es capaz de entender y ejecutar. Este juego de instrucciones incluye las operaciones aritmético-lógicas que puede aplicar a los datos, las operaciones de control sobre el flujo del programa, las instrucciones de lectura y escritura en memoria así como todas las instrucciones propias que se hayan diseñado para el procesador.

2.1.3. Memoria

Los procesadores tienen una serie de registros que almacenan temporalmente los valores con los que está trabajando. El conjunto de estos registros se conoce como banco de registros. Estos registros de propósito general son muy limitados. Por ello el procesador necesita de apoyo externo para alojar la información, para esto tiene acceso a una memoria externa.

El acceso a la memoria externa divide las arquitecturas en dos tipos. La arquitectura Von Neumann utiliza una única memoria para almacenar tanto los datos como las instrucciones. Las arquitecturas Harvard, sin embargo, separan la memoria de datos de la memoria de instrucciones 2.2.

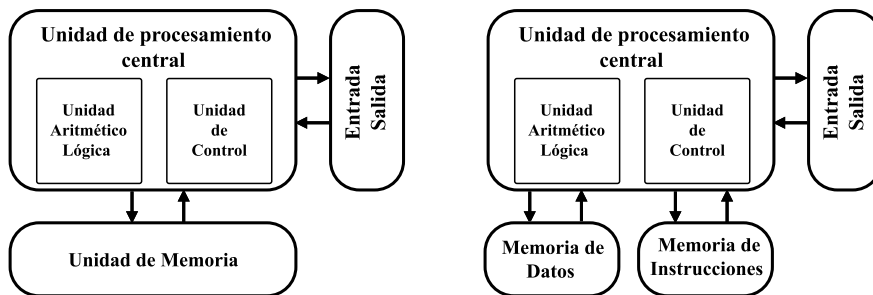


Figura 2.2: Arquitectura Von Neumann y Arquitectura Harvard

2.1.4. Segmentación

La segmentación es una técnica de implementación, que no es imprescindible pero aumenta el rendimiento del procesador. Esta permite que haya varias instrucciones en ejecución al mismo tiempo en el mismo procesador. El procesador es dividido en etapas y en cada etapa se realiza una parte del trabajo completo de la instrucción de forma secuencial.

La segmentación permite que en cada ciclo de reloj se busque una instrucción y se comience su ejecución. Esto permite reducir el número de ciclos total que necesita el programa.

En la tabla 2.1 podemos ver cómo se lanza una serie de instrucciones. Se observa cómo las instrucciones ocupan únicamente una etapa del procesador, y cómo avanzan por el procesador dejando libre la etapa anterior para la siguiente instrucción.

Número de instrucción	Ciclo de reloj								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
i	IF	ID	EX	MEM	WB				
i + 1		IF	ID	EX	MEM	WB			
i + 2			IF	ID	EX	MEM	WB		
i + 3				IF	ID	EX	MEM	WB	
i + 4					IF	ID	EX	MEM	WB

Tabla 2.1: Segmentacion simple de 5 etapas

Ventajas de la segmentación

La segmentación proporciona la ventaja de poder lanzar una instrucción por cada ciclo de reloj. Esta característica aumenta el rendimiento del procesador y obtenemos un menor número de ciclos por instrucción total. Para conocer los ciclos por instrucción que necesita un programa se utiliza la formula 2.1.

$$\text{Ciclos por instrucción (CPI)} = \frac{\text{Número de ciclos total}}{\text{Número de instrucciones}} \quad (2.1)$$

Vamos a suponer un procesador no segmentado que tarda 5 ciclos de reloj en ejecutar cualquier instrucción. Suponemos un segundo procesador que también tarda 5 ciclos de reloj, pero este está segmentado en 5 etapas de 1 ciclo cada una. Ahora vamos a ejecutar un programa de 3 instrucciones en ambos procesadores.

Como podemos ver en la figura ??, el procesador no segmentado tarda 15 ciclos en ejecutar las 3 instrucciones y utilizando la formula anterior obtenemos un CPI es de 5. Al ejecutar el mismo programa en el procesador segmentado, este tarda 5 ciclos en llenar las 5 etapas del procesador. A partir de ahora cada ciclo de reloj termina una instrucción, terminando la ejecución en 7 ciclos de reloj. El nuevo CPI es de 2,33. La segmentación ha reducido el número de ciclos por instrucción de este programa a menos de la mitad.

Riesgos de la segmentación

Además de las ventajas vistas en el apartado anterior, la segmentación también implica unos riesgos a la hora de ejecutar las instrucciones. Estos



Figura 2.3: Ejecución secuencial comparada con ejecución segmentada

riesgos pueden ser de los siguientes tipos[Hennessy y Patterson (1993)]:

1. *Riesgos estructurales*. Surgen cuando 2 o más instrucciones necesitan acceder a los mismos recursos.
2. *Riesgos de datos*. Surgen cuando una instrucción depende del resultado de una instrucción anterior, y esta todavía no lo ha escrito en el registro correspondiente.
3. *Riesgos de control*. Surgen de las instrucciones que afectan al registro del contador de programa (PC).

2.1.5. DLX

El microprocesador DLX fue diseñado por John Hennessy y David A. Patterson, diseñadores de la arquitecturas MIPS y Berkeley RISC respectivamente. Es un procesador sencillo con arquitectura RISC y proporciona una base fácil de comprender, se utiliza ampliamente en educación universitaria para explicar las arquitecturas de computadores [?].

Basado en las máquinas de carga/almacenamiento, el DLX se centra en proporcionar[Hennessy y Patterson (1993)]:

- Un sencillo repertorio de instrucciones de carga/almacenamiento.
- Un diseño de segmentación eficiente.
- Un repertorio de instrucciones fácil de decodificar.

Arquitectura RISC

El microprocesador DLX utiliza una arquitectura RISC con instrucciones de 32 bits. Posee un banco de registros compuesto por 32 registros de propósito general, además de un segundo conjunto de registros que se pueden usar como 32 registros de simple precisión o como 16 registros en punto flotante.

Instrucciones DLX

Todas las instrucciones del repertorio del procesador DLX tienen un tamaño de 32 bits y están alineadas en memoria. los bits [31:26] forman el campo de código de operación e indica qué instrucción se debe ejecutar.

Se dividen en tres tipos según su formato (figura ??):

- *Tipo R*. Instrucciones sobre dos registros.
- *Tipo I*. Instrucciones sobre un registro y un inmediato.
- *Tipo J*. Instrucciones de salto.

Dependiendo de su funcionalidad también se pueden clasificar como:

- *Instrucciones de carga y almacenamientos*. Instrucciones de acceso a memoria.
- *Operaciones sobre la unidad aritmético lógica*. Instrucciones para realizar operaciones sobre dos operandos.
- *Operaciones de control*. Instrucciones de bifurcaciones y saltos.

Segmentación DLX

El DLX basa su rendimiento en la segmentación y se divide en 5 etapas

- *Búsqueda de la instrucción (IF)*: Esta primera etapa es la encargada de acceder a memoria y traer la siguiente instrucción.
- *Descodificación de la instrucción (ID)*: En la segunda etapa se descodifica la instrucción cargada en la primera etapa, obteniendo las señales de control. Y extrae los operandos del banco de registro o de la propia instrucción.



Figura 2.4: Formato de instrucciones DLX

- *Ejecución y cálculo de direcciones efectivas (EX)*: La tercera etapa se encarga de ejecutar la instrucción realizando los cálculos aritméticos o lógicos necesarios. Algunas operaciones requieren de más tiempo de ejecución y evitar que se bloquee el pipeline se utilizan unidades funcionales segmentadas.
- *Acceso a memoria (MEM)*: En la etapa de memoria es cuando se ejecutan las operaciones de carga y almacenamiento. Las instrucciones de carga traen datos de memoria y los almacenan en los registros. Mientras que las instrucciones de almacenamiento guardan los datos en memoria.
- *Postescritura (WB)*: En la última etapa se almacenan los resultados de las instrucciones en los registros.

Como pudimos ver en la figura 2.1, las instrucciones se buscan en cada ciclo de reloj.

Memoria DLX

Todos las referencias a memoria se realizan a través de instrucciones de carga y almacenamiento, cargando los datos en los registros, donde se pueden

acceder y trabajar con ellos, y almacenándolos en memoria.

El acceso a memoria es direccionable por bytes en el modo «Big endian» con una dirección de 32 bits almacenada previamente en un registro. Los accesos pueden realizarse a un byte, media palabra o una palabra completa. Además se puede acceder a palabras en doble precisión para almacenarlas en los registros de punto flotante.

2.1.6. ARM

...

Arquitectura ARM

...

Repertorio de instrucciones ARM

...

Segmentación ARM

...

Memoria ARM

...

2.2. Fallos

Existen una gran variedad de fallos que pueden ocurrir en un sistema electrónico. Los fallos se pueden clasificar en fallos software y fallos hardware. Y los podemos encontrar desde fallos en la definición de requisitos que se propagan hasta la fase de producción, hasta fallos producidos en el sistema por agentes externos como la radiación.

En esta sección se hablará de esta última clase de fallos, los fallos producidos por agentes externos que no se pueden evitar en las fases de diseño. Y que afectan al hardware, dañando sus componentes o alterando los valores de las señales con las que se trabaja.

Los fallos analizados en esta sección se van a dividir en dos categorías; fallos permanentes y fallos transitorios.

2.2.1. Fallos Permanentes

Los fallos permanentes son aquellos que afectan al sistema de forma irreversible. Producen cambios en el diseño que estropean el correcto funcio-

namiento del módulo o circuito que lo sufre. Estos fallos no se solucionan reiniciando el sistema. [Jedec (2006)]

critical charge:

hard error:

single-event functional interrupt (SEFI):

single-event latch-up (SEL):

single event transient (SET):

single-event upset (SEU):

single-event upset (SEU) rate:

soft error, device:

soft error rate (SER):

2.2.2. Fallos Transitorios

...

2.3. Tolerancia a Fallos

La tolerancia a fallos se define como la capacidad de un sistema de funcionar correctamente incluso si se produce un fallo o anomalía en el sistema

Existen dos tipos de tolerancia; tolerancia estática y tolerancia dinámica.

2.3.1. Tolerancia estática

...

2.3.2. Tolerancia en dinámica

...

2.3.3. Tolerancia en microprocesadores

...

Bibliografía

*Y así, del mucho leer y del poco dormir,
se le secó el cerebro de manera que vino
a perder el juicio.*

Miguel de Cervantes Saavedra

HABINC, S. Functional Triple Modular Redundancy (FTMR). *Design and Assessment Report, Gaisler Research*, páginas 1–56, 2002.

HENNESSY, J. L. y PATTERSON, D. A. *Arquitectura de Computadores: Un enfoque cuantitativo*. Mcgraw Hill Editorial, 1993. ISBN 1558600698.

JEDEC. Measurement and Reporting of Alpha Particle and Terrestrial Cosmic Ray Induced Soft Error in Semiconductor Devices: JESD89A. *JEDEC Solid State Technology Association*, páginas 1–85, 2006.

SADASIVAN, S. An introduction to the arm cortex-m3 processor. 2006.