# Міністерство освіти та науки України Національний технічний університет України "Київський політехнічний інститут" Факультет інформатики та обчислювальної техніки Кафедра обчислювальної техніки

## ЛАБОРАТОРНА РОБОТА № 2 3 дисципліни «Архітектура комп'ютерів-1»

#### На тему «СИНТЕЗ БЛОКІВ МІКРОПРОГРАМНОГО УПРАВЛІННЯ»

Виконав: студент 2 курсу ФІОТ групи ІВ-71 Мазан Я. В. Залікова — 7109

ПЕРЕВІРИВ: доц. Верба О. А.

# Мета роботи:

Дослідити засоби побудови блоків мікропрограмного управління. Одержати навички в проектуванні й налагодженні схем пристроїв управління з мікропрограмним управлінням.

#### Завдання:

IB-71, 9 у списку → 7409

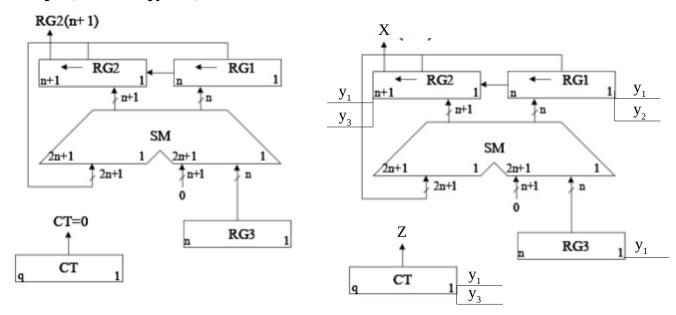
 $7409_{10} = 11100111110001_2$ 

$a_6$	$\mathbf{a}_{5}$	<b>a</b> <sub>4</sub>	Функція	Розрядність операндів (без знаку)
1	1	0	3-й спосіб множення	6

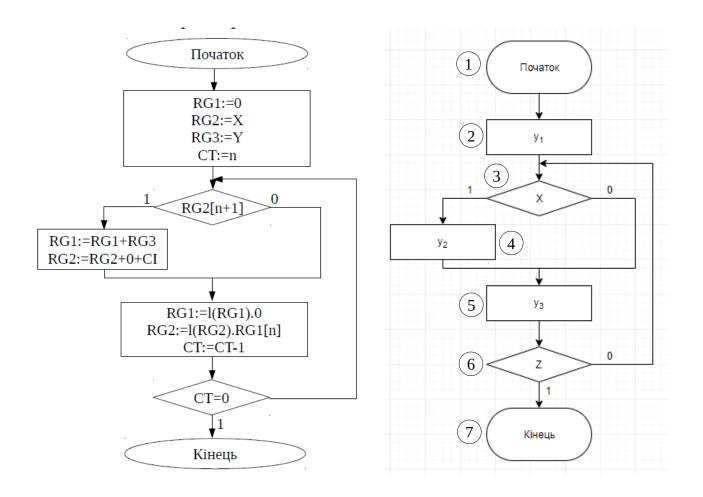
a <sub>4</sub>	$\mathbf{a}_2$	Спосіб адресації мікрокоманд	Ємність ПМК, слова	Використати зону β4 для перевірки слова МК		
0	0	примусовий 32		На непарність		

$a_6$	а <sub>6</sub> а <sub>5</sub> а <sub>4</sub> Тривалість операції підсумовування, такти						
1 1 0 5							
	Інші мікрооперації виконуються за один такт						

## Операційна та функціональна схеми



## Змістовний і закодований мікроалгоритми



#### Формат зони $\beta_1$

Враховуючи, що ємність ПМК дорівнює 32 слова, розрахуємо розрядність адреси:

$$n = log_2 32 = 5$$
.

3 розрядності адреси отримаємо довжину поля константи:

$$K = n - 1 = 4$$
.

Довжина поля управління мультиплексором:

$$k = 2;$$
  $q = log_2(k+2) = 2.$ 

 $({X, Z} -$ множина зовнішніх умов)

$$n_M = q = 2$$

$$n_K = K = 4$$

$$n_{\beta 1} = n_M + n_K = 6$$

# Формат зони $\beta_2$

Використовуємо горизонтальне мікропрограмування і виділяємо на ожен керуючий сигнал 1 біт

## Формат зони $\beta_3$

Максимальна тривалість МО дорівнює 5.

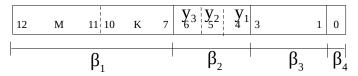
$$\Delta t_{max} = 4$$

$$n_{\beta 3} = \log_2 4 + 1 = 3$$

#### Формат зони β4

Для перевірки на непарність у зоні  $\beta 4$  необхідно виділити один розряд.

## Отримуємо наступний формат мікрокоманди:



# Визначимо спосіб управління мультиплексором

$m_2$	УС	
0	0	0
0	1	X
1	0	Z
1	1	1

# Розміщуємо команди в ПМК

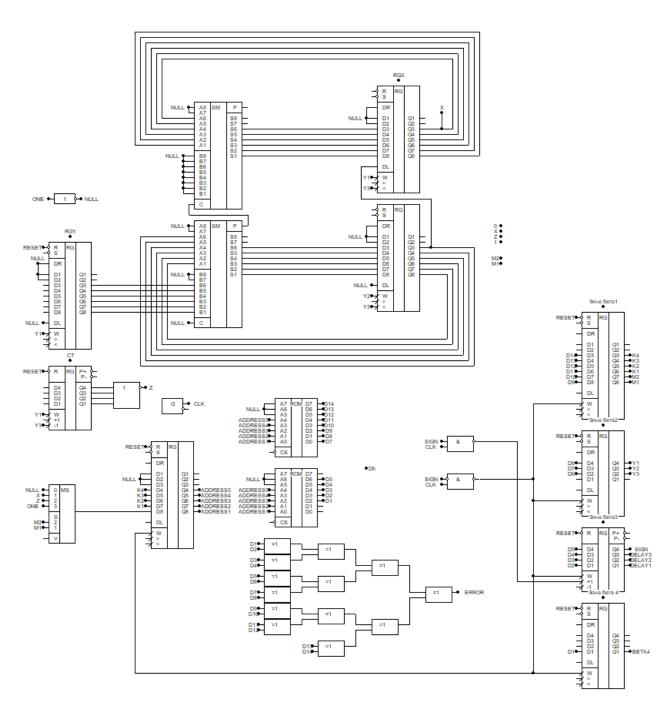
Адреса	ПМК
00000	П(1) —
00001	<u></u>
00010	3
00011	► K(7)
00100	4
00101	5 🖚
00110	6

# Карта програмування БМУ

Nº	Адреса	$\beta_1$		$\beta_2$	$\beta_3$		$\beta_4$
MK		K	M	$\mathbf{y}_1 \mathbf{y}_2 \mathbf{y}_3$	3P		
Π (1)	00000	0000	11	000	0	000	1

2	00001	0001	00	100	0	000	0
3	00010	0010	01	000	0	000	0
4	00100	0010	11	010	1	100	1
5	00101	0011	00	001	0	000	0
6	00110	0001	10	000	0	000	1
K (7)	00011	_	_	-	-	-	-

# Робоча схема в AFDK



#### Висновок

В даній лабораторній роботі було побудовано схему, що виконує обчислення згідно варіанту. Змінні записуються у відповідні регістри, змінна В є лічильником. У ролі управляючого пристрою використано блок мікропрограмного управління з примусовим способом адресації.