Laboratório 4
- CPU MIPS Multiciclo –

GRUPO 6
Dayanne Fernandes da Cunha, 13/0107191
Lucas Mafra Chagas, 12/0126443
Marcelo Giordano Martins Costa de Oliveira, 12/0037301
Lucas Junior Ribas, 16/0052289
Caio Nunes de Alencar Osório, 16/0115132
Diego Vaz Fernandes, 16/0117925

[1]Dep. Ciência da Computação – Universidade de Brasília (UnB)
CiC 116394 - OAC - Turma A

Objetivos

- Treinar o aluno com a linguagem de descrição de *hardware Verilog*;
- Familiarizar o aluno com a plataforma de desenvolvimento *FPGA DE2* da *Altera* e o software *QUARTUS II*;
- Desenvolver a capacidade de análise e síntese de sistemas digitais usando uma Linguagem de Descrição de *Hardware*;
- Apresentar ao aluno a implementação de uma *CPU MIPS Multiciclo*.

Ferramentas

Todos os códigos escritos neste laboratório podem ser encontrados no repositório `https://github.com/Dayof/OAC172` do *GitHub*.

- FPGA DE2 da Altera
- QUARTUS-II
- Verilog HDL

Exercício 2. Análise do processador Multiciclo

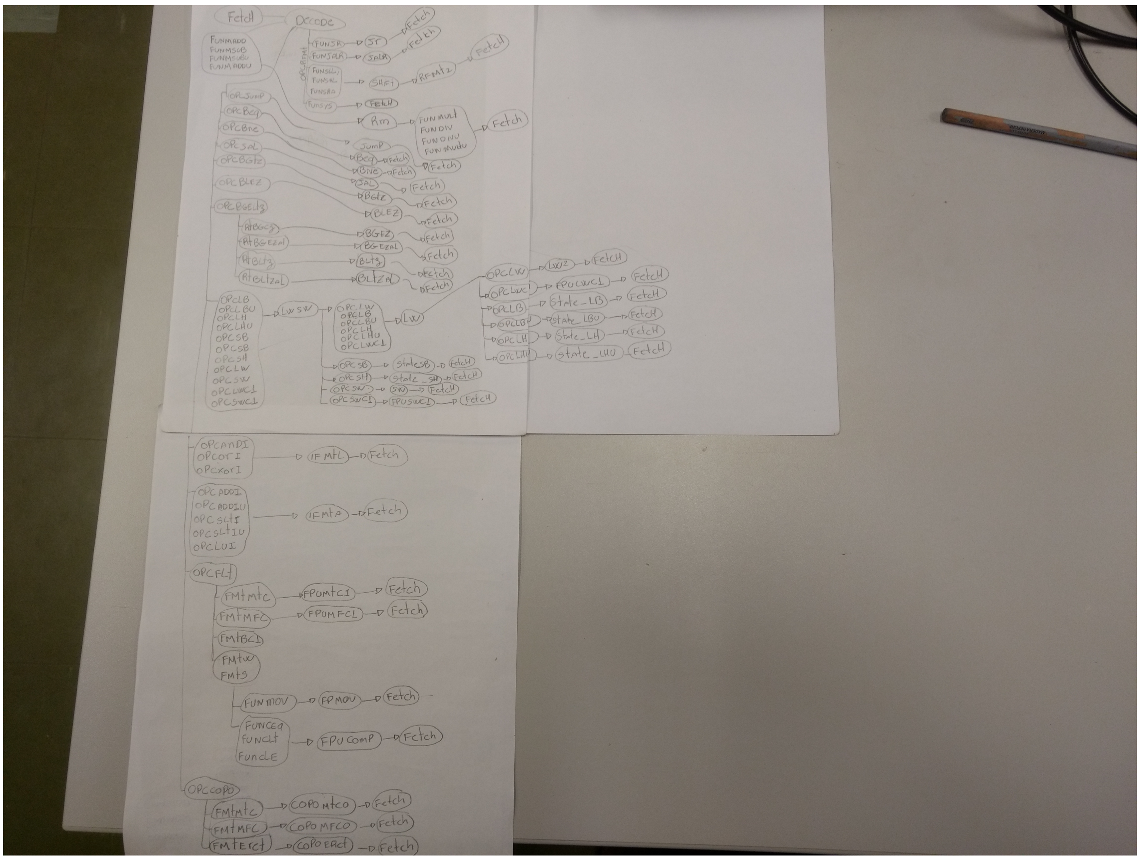

Figure 1. Máquina de estados do Bloco Controlador.

Exercício 3. Teste do funcionamento das instruções da *ISA*

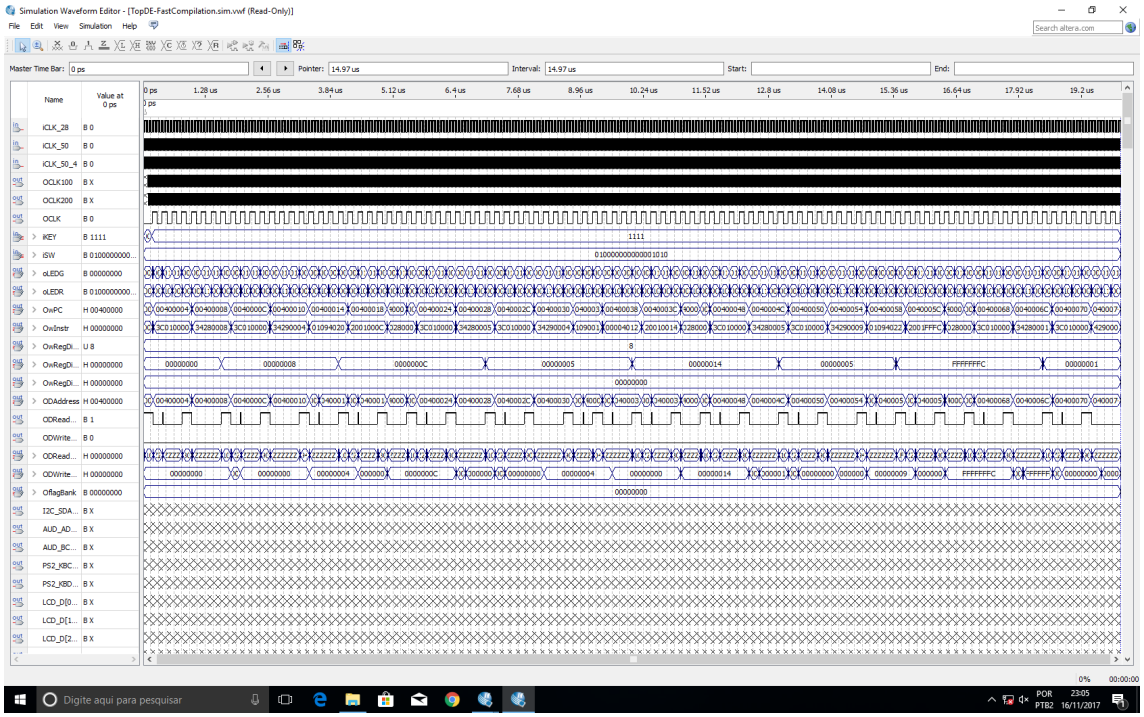

Figure 2. Simulação por forma de onda.

A demonstração e explicação do código estão presentes nos seguintes vídeos:

- Código Multiciclo
- Formas de Onda
- Implementação na DE2

Exercício 4. Software de lançamento de bola de canhão na *FPGA*

Alguns problemas foram encontrados durante execução do exercício. O programa não apresenta nenhum syscall além do 10, ao executar o programa ele apenas preenche a tela com a cor e não realiza o lançamento.

Demonstração do Lançamento da Bola de Canhão

Exercício 5. Implementação do Cartão SD

As limitações observadas ao executar os cenários no cartão sd e impressas no monitor através de um cabo vga foram:

- O máximo de pixel da coordenada do eixo x para centralizar o cenário foi 138 pixels. Ao retirar mais, a imagem não foi impressa na tela;
- Mesmo com a frequência mais alta, a imagem demora pra ser carregada do cartão sd para o monitor;

Segue os vídeos dos cenários:

- Cenário Blanka
- Cenário Balrog
- Cenário Chunli

Exercício 6. Novas instruções usando a *ISA MIPS*

Na Tabela 3 mostra a instrução *MUL* do tipo R que foi inserida na *ISA MIPS* Multiciclo.

INSTRUÇÃO	OPCODE (6)	RS (5)	RT (5)	RD (5)	SHAMT (5)	FUNCT (6)
MUL $t1, $t2, $t3	000000	x	x	x	00000	000010

Table 1. Componentes da instrução *MUL*.

Para preencher a Tabela 3 foi usada a informação que as instruções do tipo R sempre possuem o *OPCODE* em zero. A ordem dos componentes de *MUL* é *MUL RD RS RT*. *RS* e *RT* se referem aos argumentos da operação, no caso, $t2 e $t3 respectivamente e *RD* para o registrador destino, ou seja, $t1. Como *MUL* não é uma instrução que usa operações *SHIFT* então este campo também permanece com zeros. O componente *FUNCT* foi preenchido de acordo com a fonte [**?**].

Na Tabela 3 mostra a instrução *JALR* do tipo R que foi inserida na *ISA MIPS* Multiciclo.

Instrução	OPCODE (6)	RS (5)	RT (5)	RD (5)	SHAMT (5)	FUNCT (6)
JALR $t1	000000	x	00000	11111	00000	001001
JALR $t1, $t2	000000	x	00000	x	00000	001001

Table 2. Componentes da instrução *JALR*.

Para preencher a Tabela 2 também foi usada a informação que as instruções do tipo *R* sempre possuem o *OPCODE* em zero. A ordem dos componentes de *JALR* é *JALR RD RS*. Na instrução com apenas *$t1* o componente *RD* é preenchido com 11111 para representar o *$ra*. Em ambas instruções da Tabela 2 o componente *RT* não é utilizado. E como *JALR* não é uma instrução que usa operações *SHIFT* então este campo também permanece com zero. O componente *FUNCT* foi preenchido de acordo com a fonte [**?**].

Para implementar estas instruções os arquivos *Parametros.v*, *ALUControl.v*, *Datapath_MULT.v* e *Control_MULT.v* foram modificados.

Parêmtros

O *OPCODE* de *MUL* e *JALR* não precisam de nenhuma adição no arquivo já que são do tipo R.

Os componentes *FUNCT* foram adicionados no arquivo como é mostrado na Figura 3.

```
87          FUNMUL      = 6'b000010,        // 2017/2
88          FUNJALR     = 6'b001001,        // 2017/2
```

Figure 3. Parâmetros para o componente *FUNCT* de cada instrução.

Os parâmetros para a máquina estado do multiciclo foram adicionados conforme a Figura 9.

```
//Adicionados em 2/2017 (Grupo 6)
MUL                 = 6'd62;
JALR                = 6'd63;
```

Figure 4. Parâmetros para a máquina de estados multiciclo.

A operação *MUL* não foi adicionada no arquivo pois o *OPMULT* implementada no arquivo *ALU.v* já implementa o resultado esperado para *MUL*. No caso seria colocar em *HI* e *LO* o resultado da operação *iA * iB*, sendo que em *HI* estaria os 32 bits mais significativos e *LO* os 32 menos significativos. Como *oALUresult* recebe *LO* em *OPMULT* então já temos o esperado para *MUL*, sendo *oALUresult* nossa representação do *RD*.

Caminho de dados

Para implementar a Função *JALR*, foi modificado o multiplexador *WriteReg* e *WriteData*. Foi ativado a porta 3'd2 de ambos, que estava disponível para uso. No multiplexador *WriteReg*, indicamos que o registrador que vai ser usado é o RT ou o RD, conforme a imagem 3. Já no multiplexador *WriteData*, indicamos que o registrador de destino vai receber o valor de *PC*, conforme na imagem 4.

```
// Mux WriteReg
always @(*)
   case (Store)
      3'd0: wWriteRegister <= wRtorRd;  //Normal mode
      3'd1: wWriteRegister <= wALUZero ? 5'd31: 5'd0;     //  $ra ou $zero    1/2016
      3'd2: wWriteRegister <= wRtorRd;    //
//    3'd3: wWriteRegister <= 5'd05;    //$a0 Store timer HI  // Disponivel
//    3'd4: wWriteRegister <= 5'd04;    //$a0 Store Random  // Disponivel
      3'd5: wWriteRegister <= wRT;      //mfc1
      3'd6: wWriteRegister <= wRT;      //mfc0 - feito no semestre 2013/1 para implementar a deteccao de excecoes (COP0)
      3'd7: wWriteRegister <= ~wALUZero ? 5'd31: 5'd0;     //  $ra ou $zero    1/2016
      default: wWriteRegister <= 5'd0;
   endcase
```

Figure 5. Multiplexador WriteReg modificado

```
// Mux WriteData
always @(*)
   case (Store)
      3'd0: wRegWriteData <= wMemorALU;    //Normal mode
      3'd1: wRegWriteData <= PC;         // $RA Jal
      3'd2: wRegWriteData <= PC;         //Store timer LO    // Disponivel
//    3'd3: wRegWriteData <= RegTimerHI;  //Store timer HI    // Disponivel
//    3'd4: wRegWriteData <= RandInt;     //Store Random    // Disponivel
```

Figure 6. Multiplexador WriteData modificado

Bloco de controle

Já no bloco de controle, foi adicionado 2 novos estados para a maquina de estados. Ao passar pelo estado de decodificação, caso seja um *JALR* ou *MUL*, a *Word* receberá os dados apresentados na tabela 3.

INSTRUÇÃO	Word
JALR	00000000000000000001010000000011000000011
MUL	00000000000000000000000000000100000111

Table 3. Sinais de controle

Teste das novas instruções

Foi desenvolvido um programa para testar as funções implementadas, conforme mostra a imagem 5. Logo após, foi testado no Quartus, através de formas de onda, que as instruções estavam funcionando corretamente, conforme mostrado nas figuras 6 e 7.

Bkpt	Address	Code	Basic		
	0x00400000	0x3c010040	lui $1,64	3:	la $t0, 0x0040001c
	0x00400004	0x3428001c	ori $8,$1,28		
	0x00400008	0x0100f809	jalr $8	4:	jalr $t0
	0x0040000c	0x3c010040	lui $1,64	5:	la $t1, 0x00400020
	0x00400010	0x34290020	ori $9,$1,32		
	0x00400014	0x01204009	jalr $8,$9	6:	jalr $t0, $t1
	0x00400018	0x08100009	j 0x00400024	7:	j fim
	0x0040001c	0x03e00008	jr $31	8:	jr $ra
	0x00400020	0x01000008	jr $8	9:	jr $t0
	0x00400024	0x24090004	addiu $9,$0,4	10: fim:	li $t1, 4
	0x00400028	0x240a0004	addiu $10,$0,4	11:	li $t2, 4
	0x0040002c	0x712a4002	mul $8,$9,$10	12:	mul $t0, $t1, $t2

Figure 7. Programa desenvolvido para teste das funções implementadas

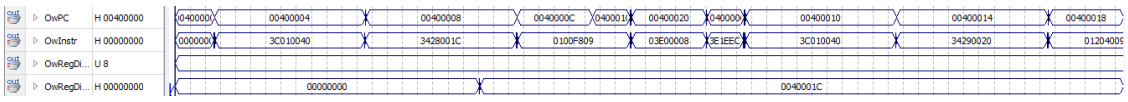

Figure 8. Teste na forma de onda

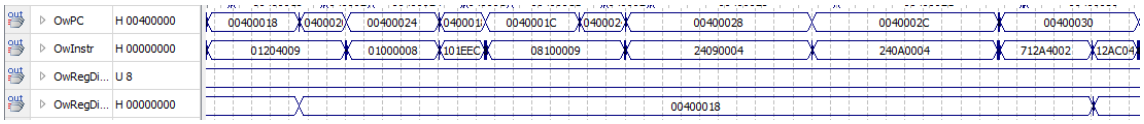

Figure 9. Teste na forma de onda

OWPC:Endereço do PC;
OwInstr:Intrução decodificada;
OwRegD:Conteúdo do registrador $t0;

Por fim, temos a demonstração na DE2 no seguinte vídeo:

Demonstração na DE2

References