

Universidade Federal de Santa Catarina

Departamento de Informática e Estatística Ciências da Computação & Engenharia Eletrônica INE 5406 - Sistemas Digitais - semestre 2015/1 Prof. José Luís Güntzel guntzel@inf.ufsc.br



2ª Lista de Exercícios

Observação:

Os exercícios desta lista não serão cobrados. Porém, é altamente recomendável que os alunos tentem resolvê-los, a fim de se prepararem minimamente para a 1ª prova semestral.

Exercício 1

- a) Quais instruções do processador MIPS acessam a memória de dados? Quais seriam as implicações no projeto do processador MIPS, caso houvesse instruções aritméticas cujos operandos (de entrada) tivessem que ser lidos da memória de dados?
- b) Considere que o registrador pc (PC) do processador MIPS armazene o valor 0x000C0000 em uma instrução beq. Após a execução da instrução beq qual o maior endereço que pode ser atingido? Qual o menor endereço?
- c) Considere ainda que o registrador pc (PC) armazene o valor 0x000C0000. Caso seja utilizada uma instrução *jump* para realizar o desvio, qual o maior endereço que pode ser atingido? Qual o menor endereço?
- d) Proponha um trecho de código MIPS que realize e = (a+b) (c-d). Considere que a, b, c e d estão nos registradores \$s0, \$s1, \$s2 e \$s3 e que a variável e corresponde ao registrador \$s4.
- e) Proponha um trecho de código MIPS que realize A[20] = a + A[10]. Considere que o endereço base do array A esteja no registrador \$s1 e a variável a esteja no registrador \$s0.
- f) As instruções **add**, **sub**, **and** e **or** são instruções do tipo R que buscam seus operandos em registradores. Caso um dos operandos seja uma constante, o programador pode, alternativamente, utilizar certas instruções do tipo I para realizar somas, subtrações, ands ou or. Consulte o manual do MIPS (no livro) e apresente essas instruções juntamente com os seus códigos de operação.

Exercício 2 Para resolver a presente questão, considere as instruções do processador MIPS descritas a seguir.

Mnemônico	Instrução	Linguagem de Montagem	Significado		
addi	Adição imediata	addi \$s1, \$s2, const	\$s1 ← \$s2 + const		
add	Adição	add \$s1, \$s2, \$s3	\$s1 ← \$s2 + \$s3		
sub	Subtração	sub \$s1, \$s2, \$s3	\$s1 ← \$s2 - \$s3		
slt Set on less than lw Load word		slt \$s1, \$s2, \$s3	if(\$s2 < \$s3) \$s1 ← 1; else \$s1 ← 0		
		lw \$s1, desl(\$s2)	\$s1 ← Mem[\$s2+des1]		
sw	Store word	sw \$s1, desl(\$s2)	Mem[\$s2+des1] ← \$s1		
beq Branch on equal j Jump		beq \$s1, \$s2, L	if(\$s1 == \$s2) desvia para L		
		j L	desvia para a linha cujo label é "L"		

Complete o código em linguagem de montagem gerado pelo compilador do processador MIPS para o trecho de código em linguagem C dado a seguir, onde X é um vetor de *n* elementos que foi alocado estaticamente na memória e seu endereço-base está armazenado no registrador \$s0. Considere também que neste trecho de código as variáveis i, total e n estejam nos registradores \$s1, \$s2 e \$s3, respectivamente, e que o registrador \$zero contenha a constante zero (i.e., \$zero=0).

```
i=0;
total=0;
while( i < n ) {
   total=total+X[i];
   i=i+1;
}</pre>
```

Trecho de programa em linguagem de montagem do processador MIPS. Há exatamente **quatro** instruções que devem ser completadas!

	add	\$s1,	\$zero, \$zero
	add	\$s2,	\$zero, \$zero
Loop:	slt	\$t0,	\$s1, \$s3
	beq	\$t0,	\$zero, Exit
	add	\$t1,	\$s1, \$s1
		\$t1,	
	addi	\$s1,	\$s1, 1
	j	Loop	
Exit:	próxima	inst	rução

Exercício 3

A Fig. 1 mostra o diagrama do processador MIPS, versão monociclo.

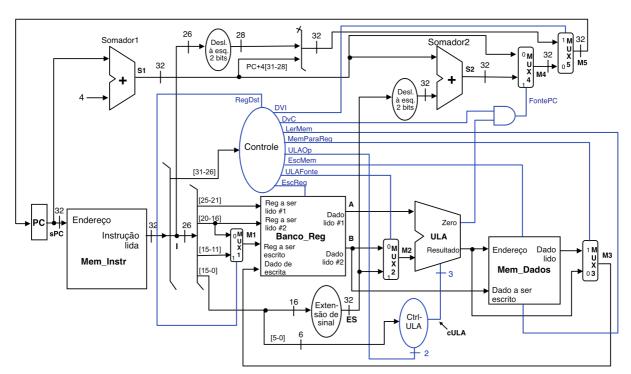


Fig. 1 – Diagrama do processador MIPS, versão monociclo.

a) O bloco de controle do MIPS monociclo é a um circuito combinacional ou a um circuito sequencial do tipo "máquina de estados" (FSM)? Justifique.

A Tab. 1 mostra como as instruções add, sub, 1w, sw, beq e jump estão definidas no MIPS.

Mnemônico	Instrução	Linguagem de Montagem	Significado		
add Adição		add \$s1, \$s2, \$s3	\$s1 := \$s2 + \$s3		
sub	Subtração	add \$s1, \$s2, \$s3	\$s1 := \$s2 - \$s3		
lw Load word sw Load word beq branch on equal j jump		lw \$s1, deslocam(\$s2)	\$s1 ← Mem[\$s2 + deslocam]		
		sw \$s1, deslocam (\$s2)	Mem[\$s2 + deslocam] ← \$s1		
		beq \$s1, \$s2, deslocam	if($\$s1 == \$s2$) then PC \leftarrow PC+4+4xdeslocam		
		j, endereço	PC ← endereço		

Tab. 1 – Descrição das instruções add, sub, 1w, sw, beg e jump do MIPS.

Nesta definição \$\$1, \$\$2 e \$\$3 são registradores e deslocam é uma constante inteira de 32 bits, obtida a partir da extensão de sinal dos 16 bits menos significativos da instrução (formato "I").

b) Preencha a Tab. 2 com os valores adequados dos sinais de controle que configuram o bloco operativo (*datapath*) do MIPS monociclo para a execução de cada uma das instruções da Tab. 1. Lembre-se que, conforme discutido em aula, os sinais que controlam leitura e escrita de elementos de memória (memórias e registradores) não podem valer "X" (*don't care*).

Tab. 2 – Sinais de controle para o bloco operativo do MIPS monociclo executar add, sub, 1w, sw, beq e jump (a
completar).

	DVI	DvC	ULAFonte	ULAOp	LerMem	EscMem	MemParaReg	RegDst	EscReg
add				10					
sub				10					
lw				00					
SW				00					
beq				01					
j				XX					

A Tab. 3 mostra valores para as características temporais dos componentes do MIPS monociclo da Fig. 1.

Para resolver os itens que seguem, considere o diagrama de blocos do MIPS monociclo mostrado na Fig. 1 e os atrasos de seus componentes apresentados na Tab. 2. Considere também a seguinte nomenclatura: dado um sinal "nome_do_sinal", TE(nome_do_sinal) designa seu tempo de estabilização (nesta questão, em picossegundos – ps).

- c) Calcule TE(I), TE(S1), e TE(S2). Estes TEs dependem da instrução a ser executada? Explique.
- d) Calcule os tempos de estabilização (TEs) dos sinais de controle e do sinal cULA do MIPS da Fig.
 1.
- e) Calcule TE(A) e TE(B). Quais instruções fazem uso do valor fornecido pelo sinal B? Estes TEs dependem da instrução a ser executada? Explique.
- f) Considerando a instrução add, calcule TE(M5). Quais instruções não possuem o mesmo valor para ME(5)? Explique.
- g) Considerando ainda a instrução add, calcule TE(M3).
- h) Qual é o atraso crítico para a instrução add? Escreva o caminho crítico para esta instrução.
- i) Considerando a instrução 1w, calcule TE(M3).
- j) Qual é o atraso crítico para a instrução 1w? Escreva o caminho crítico desta instrução.
- k) Para determinar o atraso crítico do MIPS monociclo (considerando as características temporais da Tab. 2), é preciso realizar a análise timing para as demais instruções vistas em aula? (Sim ou não?) Explique.
- 1) Qual é atraso crítico do MIPS monociclo desta questão? Justifique e ou mostre o cálculo.

m) Calcule a frequência máxima de operação para o processador MIPS monociclo considerando as características temporais da Tab. 2. Indique seu valor em GHz (gigahertz) e mostre o cálculo.

Tab. 3 – Características temporais dos componentes do MIPS, versão monociclo. Obs: 1 ps = $1 \times 10^{-12} \text{ s}$

Componente	Característica	Símbolo	Valor	
Memória de instruções	tempo para leitura	td_{LMEM}	300 ps	
Memória de dados	tempo para leitura	td_{LMEM}	300 ps	
Memória de dados	tempo para escrita (setup)	td_{EMEM}	300 ps	
Banco de Registradores	tempo para leitura	td_{LREG}	70 ps	
Banco de Registradores	tempo para escrita (setup)	td_{EREG}	70 ps	
ULA	atraso para qualquer operação	td_{ULA}	60 ps	
Qualquer somador	atraso	td _{soma}	20 ps	
Qualquer mux 2:1	atraso	td _{mux}	2 ps	
PC	tempo de setup	tsu	5 ps	
PC	tempo de carga	tco	5 ps	
PC	tempo de hold	th	Desprezível (0 ps)	
Deslocador, extensão de sinal, porta AND	atraso	-	Desprezível (0 ps)	
Controle	atraso	$td_{controle}$	75 ps	
Controle da ULA	atraso	td _{ctrlULA}	5 ps	

Exercício 4

Considere a instrução addi, a qual é definida da seguinte forma:

Mnemônico	Instrução	Linguagem de Montagem	Significado		
addi	Adição imediata	addi \$s1, \$s2, deslocam	\$s1 := \$s2 + deslocam		

Considere que esta instrução utiliza o **formato I** (o mesmo utilizado nas instuções lw e sw), possuindo porém um código de operação ("opcode") próprio, diferente daquele utilizado nas instruções aritméticas e lógicas que operam somente com registradores (add, sub, and, or, slt). O valor deslocam é uma constante inteira de 32 bits, obtida a partir da extensão de sinal dos 16 bits menos significativos da instrução.

- a) Quais alterações são necessárias no bloco operativo (*datapath*) do MIPS monociclo para que addi possa ser executada?
- b) Quais alterações são necessárias no bloco de controle do MIPS monociclo para que addi possa ser executada?
- c) Complete na tabela a seguir os valores dos sinais de controle que devem ser aplicados ao bloco operativo (*datapath*) do MIPS monociclo para que addi seja executada corretamente.

	DVI	DvC	ULAFonte	ULAOp	LerMem	EscMem	MemParaReg	RegDst	EscReg
addi				00					