

Relatório 3 MIPS Multiciclo

Mikael Luan da Silva Saraiva,
João Vitor Maia Neves Cordeiro,
Paola de Oliveira Abel

18 de Novembro de 2019

1 Introdução

Neste projeto desenvolveremos um processador MIPS multiciclo, criando seus arquivos de descrição em VHDL e realizando as devidas simulações além de analisar seu funcionamento.

2 Descrição do Sistema

Eu preciso completar isso

3 Principais características

Contem um unidade de memoria, banco de registradores com 32 registradores, um a ULA, possui processamento multiciclo é mais rápido que o monociclo, pois pode realizar mais de uma etapa de um processo por ciclo de clock, desde que usem áreas diferentes. No projeto multiciclo consideramos que um ciclo de clock pode acomodar no máximo uma das seguintes operações: Um acesso a memoria, um acesso ao banco de registradores (duas leituras e uma escrita, ou uma operação da ULA). Consequentemente quaisquer dados produzidos por uma dessas três unidades funcionais precisam ser salvos em um registrador temporário para uso em um ciclo posterior, se eles não forem salvos poderia haver a possibilidade de uma disputa de sincronização, levando ao uso de um valor incorreto.

3.1 Circuitos

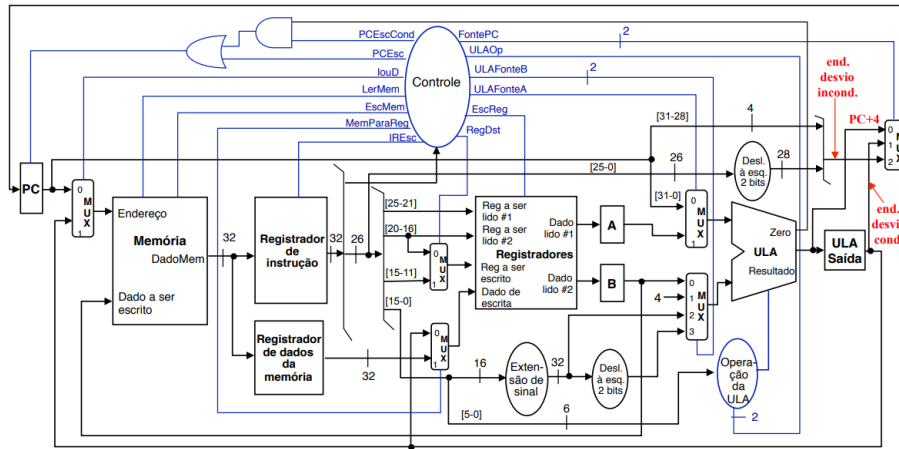


Figura 1: Circuito do MIPS multiciclo.

3.2 Diagramas

3.3 Transição de Estados

Pegar nos slides.

3.4 Maquinas de Estado

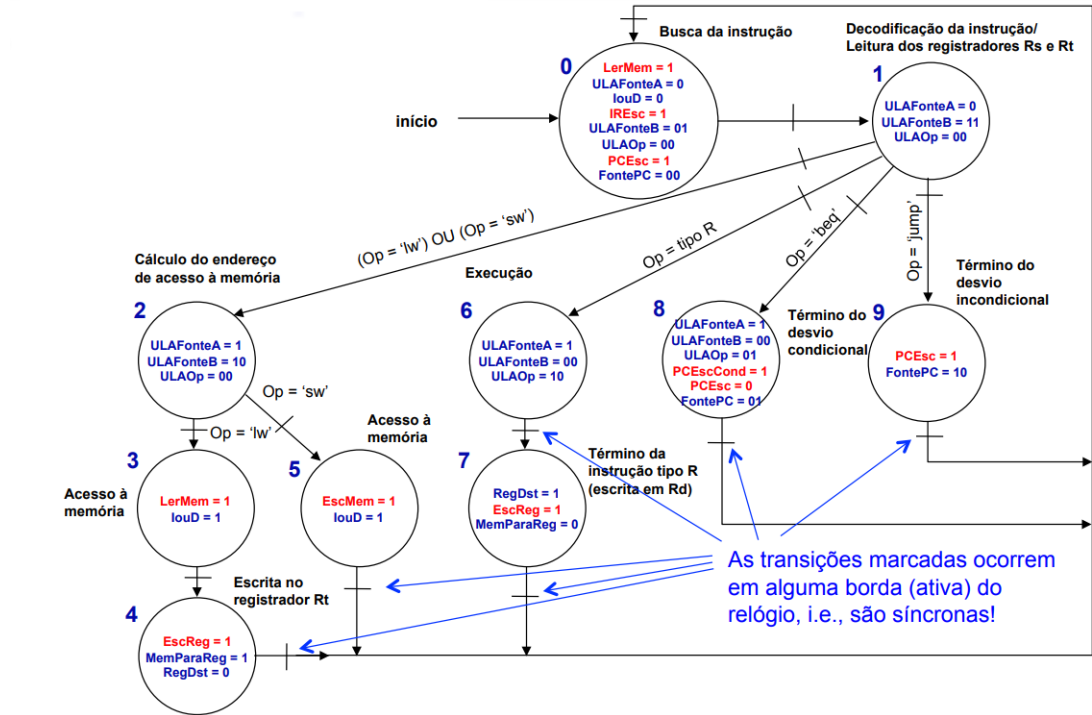


Figura 2: Máquina de estados do MIPS multiciclo.

4 Resultados de atrasos

A seguir é apresentado os dados adquiridos após a compilação do MIPS multiciclo.

Clock to Output Times						
	Data Port	Clock Port	Rise ^	Fall	Clock Edge	Clock F ^
1	dbg_data_3_EntradaMemDados[*]	Controle:control currentState.S4	20.600	20.600	Fall	Controle:control
1	dbg_data_3_EntradaMemDados[12]	Controle:control currentState.S4	20.600	20.600	Fall	Controle:control
2	dbg_data_3_EntradaMemDados[25]	Controle:control currentState.S4	20.221	20.221	Fall	Controle:control
3	dbg_data_3_EntradaMemDados[31]	Controle:control currentState.S4	20.178	20.178	Fall	Controle:control
4	dbg_data_3_EntradaMemDados[20]	Controle:control currentState.S4	20.111	20.111	Fall	Controle:control
5	dbg_data_3_EntradaMemDados[4]	Controle:control currentState.S4	20.057	20.057	Fall	Controle:control
6	dbg_data_3_EntradaMemDados[26]	Controle:control currentState.S4	19.926	19.926	Fall	Controle:control
7	dbg_data_3_EntradaMemDados[10]	Controle:control currentState.S4	19.891	19.891	Fall	Controle:control
8	dbg_data_3_EntradaMemDados[8]	Controle:control currentState.S4	19.886	19.886	Fall	Controle:control
9	dbg_data_3_EntradaMemDados[16]	Controle:control currentState.S4	19.882	19.882	Fall	Controle:control
10	dbg_data_3_EntradaMemDados[5]	Controle:control currentState.S4	19.860	19.860	Fall	Controle:control
11	dbg_data_3_EntradaMemDados[27]	Controle:control currentState.S4	19.691	19.691	Fall	Controle:control
12	dbg_data_3_EntradaMemDados[28]	Controle:control currentState.S4	19.690	19.690	Fall	Controle:control
13	dbg_data_3_EntradaMemDados[3]	Controle:control currentState.S4	19.643	19.643	Fall	Controle:control
14	dbg_data_3_EntradaMemDados[7]	Controle:control currentState.S4	19.624	19.624	Fall	Controle:control
15	dbg_data_3_EntradaMemDados[1]	Controle:control currentState.S4	19.598	19.598	Fall	Controle:control
16	dbg_data_3_EntradaMemDados[6]	Controle:control currentState.S4	19.585	19.585	Fall	Controle:control

Figura 3: Clock to Output Times.

Flow Summary	
Flow Status	Successful - Thu Nov 14 17:30:52 2019
Quartus II 64-Bit Version	13.0.1 Build 232 06/12/2013 SP 1 SJ Web Edition
Revision Name	mips
Top-level Entity Name	datapath
Family	Cyclone II
Device	EP2C35F672C6
Timing Models	Final
Total logic elements	462 / 33,216 (1 %)
Total combinational functions	462 / 33,216 (1 %)
Dedicated logic registers	138 / 33,216 (< 1 %)
Total registers	138
Total pins	279 / 475 (59 %)
Total virtual pins	0
Total memory bits	0 / 483,840 (0 %)
Embedded Multiplier 9-bit elements	0 / 70 (0 %)
Total PLLs	0 / 4 (0 %)

Figura 4: Flow Summary.

Hold Times						
	Data Port	Clock Port	Rise	Fall	Clock Edge	Clock Reference
1	i_in[*]	Controle:control currentState.S0	-2.642	-2.642	Rise	Controle:control currentState.S0
1	i_in[0]	Controle:control currentState.S0	-2.642	-2.642	Rise	Controle:control currentState.S0
2	i_in[1]	Controle:control currentState.S0	-6.473	-6.473	Rise	Controle:control currentState.S0
3	i_in[2]	Controle:control currentState.S0	-6.228	-6.228	Rise	Controle:control currentState.S0
4	i_in[3]	Controle:control currentState.S0	-6.923	-6.923	Rise	Controle:control currentState.S0
5	i_in[4]	Controle:control currentState.S0	-6.362	-6.362	Rise	Controle:control currentState.S0
6	i_in[5]	Controle:control currentState.S0	-5.997	-5.997	Rise	Controle:control currentState.S0
7	i_in[6]	Controle:control currentState.S0	-6.673	-6.673	Rise	Controle:control currentState.S0
8	i_in[7]	Controle:control currentState.S0	-6.100	-6.100	Rise	Controle:control currentState.S0
9	i_in[8]	Controle:control currentState.S0	-5.686	-5.686	Rise	Controle:control currentState.S0
10	i_in[9]	Controle:control currentState.S0	-5.697	-5.697	Rise	Controle:control currentState.S0
11	i_in[10]	Controle:control currentState.S0	-6.011	-6.011	Rise	Controle:control currentState.S0
12	i_in[11]	Controle:control currentState.S0	-6.835	-6.835	Rise	Controle:control currentState.S0
13	i_in[12]	Controle:control currentState.S0	-6.092	-6.092	Rise	Controle:control currentState.S0
14	i_in[13]	Controle:control currentState.S0	-6.739	-6.739	Rise	Controle:control currentState.S0
15	i_in[14]	Controle:control currentState.S0	-5.514	-5.514	Rise	Controle:control currentState.S0
16	i_in[15]	Controle:control currentState.S0	-7.078	-7.078	Rise	Controle:control currentState.S0
17	i_in[16]	Controle:control currentState.S0	-4.425	-4.425	Rise	Controle:control currentState.S0

Figura 5: Hold Times.

Minimum Propagation Delay						
	Input Port	Output Port	RR	RF	FR	FF
1	i_in[31]	dbg_instruction[31]	9.255			9.255
2	i_in[19]	dbg_instruction[19]	9.187			9.187
3	i_in[28]	dbg_instruction[28]	9.135			9.135
4	i_in[23]	dbg_instruction[23]	9.131			9.131
5	i_in[22]	dbg_instruction[22]	9.000			9.000
6	i_in[7]	dbg_instruction[7]	8.919			8.919
7	i_in[15]	dbg_instruction[15]	8.860			8.860
8	i_in[26]	dbg_instruction[26]	8.849			8.849
9	i_in[10]	dbg_instruction[10]	8.817			8.817
10	i_in[6]	dbg_instruction[6]	8.809			8.809
11	i_in[29]	dbg_instruction[29]	8.774			8.774
12	i_in[3]	dbg_instruction[3]	8.762			8.762
13	i_in[13]	dbg_instruction[13]	8.737			8.737
14	i_in[20]	dbg_instruction[20]	8.672			8.672
15	i_in[18]	dbg_instruction[18]	8.660			8.660
16	i_in[1]	dbg_instruction[1]	8.649			8.649
17	i_in[2]	dbg_instruction[2]	8.622			8.622
18	i_in[21]	dbg_instruction[21]	8.620			8.620

Figura 6: Minimum Propagation Delay.

Propagation Delay						
	Input Port	Output Port	RR ^	RF	FR	FF
1	i_in[31]	dbg_instruction[31]	9.255			9.255
2	i_in[19]	dbg_instruction[19]	9.187			9.187
3	i_in[28]	dbg_instruction[28]	9.135			9.135
4	i_in[23]	dbg_instruction[23]	9.131			9.131
5	i_in[22]	dbg_instruction[22]	9.000			9.000
6	i_in[7]	dbg_instruction[7]	8.919			8.919
7	i_in[15]	dbg_instruction[15]	8.860			8.860
8	i_in[26]	dbg_instruction[26]	8.849			8.849
9	i_in[10]	dbg_instruction[10]	8.817			8.817
10	i_in[6]	dbg_instruction[6]	8.809			8.809
11	i_in[29]	dbg_instruction[29]	8.774			8.774
12	i_in[3]	dbg_instruction[3]	8.762			8.762
13	i_in[13]	dbg_instruction[13]	8.737			8.737
14	i_in[20]	dbg_instruction[20]	8.672			8.672
15	i_in[18]	dbg_instruction[18]	8.660			8.660
16	i_in[1]	dbg_instruction[1]	8.649			8.649
17	i_in[2]	dbg_instruction[2]	8.622			8.622
18	i_in[21]	dbg_instruction[21]	8.620			8.620

Figura 7: Propagation Delay.

Setup Times						
	Data Port	Clock Port	Rise	Fall	Clock Edge	Clock Reference
1	i_in[*]	Controle:control currentState.S0	7.991	7.991	Rise	Controle:control currentState.S0
1	i_in[0]	Controle:control currentState.S0	3.459	3.459	Rise	Controle:control currentState.S0
2	i_in[1]	Controle:control currentState.S0	7.166	7.166	Rise	Controle:control currentState.S0
3	i_in[2]	Controle:control currentState.S0	7.226	7.226	Rise	Controle:control currentState.S0
4	i_in[3]	Controle:control currentState.S0	7.938	7.938	Rise	Controle:control currentState.S0
5	i_in[4]	Controle:control currentState.S0	7.042	7.042	Rise	Controle:control currentState.S0
6	i_in[5]	Controle:control currentState.S0	7.015	7.015	Rise	Controle:control currentState.S0
7	i_in[6]	Controle:control currentState.S0	7.360	7.360	Rise	Controle:control currentState.S0
8	i_in[7]	Controle:control currentState.S0	6.790	6.790	Rise	Controle:control currentState.S0
9	i_in[8]	Controle:control currentState.S0	6.509	6.509	Rise	Controle:control currentState.S0
10	i_in[9]	Controle:control currentState.S0	6.583	6.583	Rise	Controle:control currentState.S0
11	i_in[10]	Controle:control currentState.S0	6.843	6.843	Rise	Controle:control currentState.S0
12	i_in[11]	Controle:control currentState.S0	7.527	7.527	Rise	Controle:control currentState.S0
13	i_in[12]	Controle:control currentState.S0	6.779	6.779	Rise	Controle:control currentState.S0
14	i_in[13]	Controle:control currentState.S0	7.614	7.614	Rise	Controle:control currentState.S0
15	i_in[14]	Controle:control currentState.S0	6.393	6.393	Rise	Controle:control currentState.S0
16	i_in[15]	Controle:control currentState.S0	7.991	7.991	Rise	Controle:control currentState.S0
17	i_in[16]	Controle:control currentState.S0	5.104	5.104	Rise	Controle:control currentState.S0

Figura 8: Setup Times.

5 Utilização da placa

Eu preciso completar isso

6 Discussão dos resultados

Eu preciso completar isso

7 Conclusões

Eu preciso completar isso