# Organización del Procesador

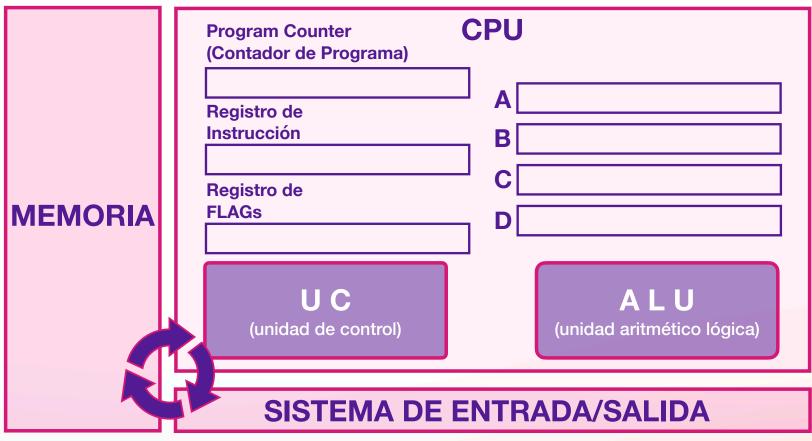
**Microprogramas** 

#### El camino a recorrer

- Un poco de Historia y Sistemas Numéricos
- Introducción a la Electrónica
- Representación de Información
- Cómo computar utilizando la electricidad
- Evolución y funcionamiento abstracto de una computadora
- Assembly X86
- Micro-programación (cómo fabricar un procesador)
- Eficiencia
  - Pipelines
  - Memoria Caché
  - Memoria Virtual

#### **Arquitectura von Neumann**

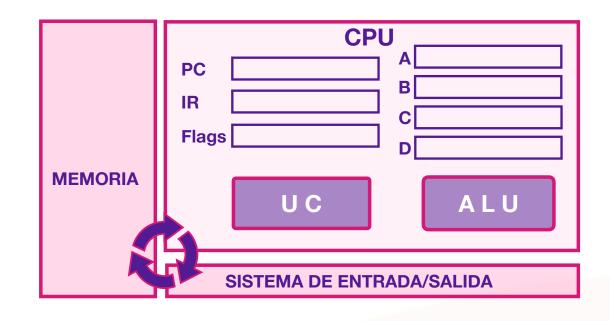




John von Neumann: (1903-1957) Físico Matemático Húngaro, Estadounidense. Participó activamente en el proyecto ENIAC y en el desarrollo de la EDVAC, donde propuso el concepto de almacenamiento de programas y datos en la memoria de la computadora, sentando las bases de la arquitectura de von Neumann, que se convirtió en el modelo predominante en las computadoras modernas.

## **Arquitectura von Neumann**

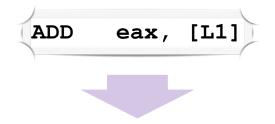
Fetch: La Unidad de control obtiene de la memoria la próxima instrucción que indica el contador de programa (PC) y la almacena en el Registro de Instrucción (IR). Finalmente actualiza el PC indicando la dirección de la próxima instrucción.



Decode: La Unidad de control decodifica la instrucción y obtiene de la memoria (si fuere necesario) la información que involucra dicha instrucción.

Execute: La ALU ejecuta (calcula) el resultado de la operación y lo almacena en un registro o memoria.

# Ejemplo de tareas asociadas a la ejecución de una instrucción



- 1) Recuperar la instrucción de la memoria (al IR)
- 2) Decodificar cuál es la instrucción
- 3) Calcular los operandos (memoria efectiva)
- 4) Recuperar los operandos (en registros)
- 5) Ejecutar la instrucción
- 6) Guardar el resultado

# Ejemplo de tareas asociadas a la ejecución de una instrucción



- 1) Recuperar la instrucción de la memoria (al IR)
  - Configurar la dirección (MAR) con el PC
  - Activar la Lectura de Memoria al IR
  - Incrementar el PC
- 2) Decodificar cuál es la instrucción
  - Decodificar ADD
- 3) Calcular los operandos (memoria efectiva)
  - Calcular la dirección L1+4
- 4) Recuperar los operandos (en registros)
  - Guardar en el RegistoA de la ALU el contenido de EAX
  - Configurar la dirección (MAR) con L1+4 (calculado en 3)
  - Activar la Lectura de Memoria al RegistroB de la ALU Ejecutar la instrucción
- 5) Ejecutar la instrucción
  - Activar la ALU con la Operación correspondiente
- 6) Guardar el resultado
  - Transferir al EAX el valor alojado en el registro de salida de la ALU

## Control por Hardware vs. Microprogramada

#### **CONTROL POR HARDWARE**

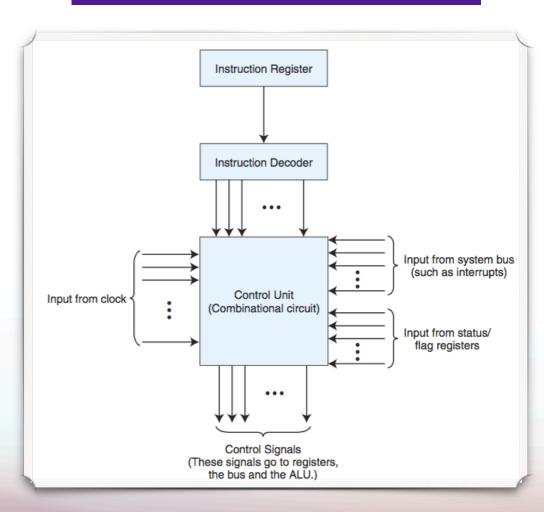
- Diseño más rápido: En el control por hardware, las señales de control son generadas directamente por circuitos lógicos específicos diseñados para cada instrucción y operación.
- Menor flexibilidad: Cambiar o agregar nuevas instrucciones o operaciones requerirá modificar directamente el hardware, lo que puede ser costoso y complejo.
- Eficiencia en tiempo de ejecución: el control por hardware puede ser más eficiente en términos de tiempo de ejecución para instrucciones comunes.
- Mayor complejidad de diseño: La implementación de un controlador por hardware para cada instrucción puede aumentar la complejidad del diseño del procesador.

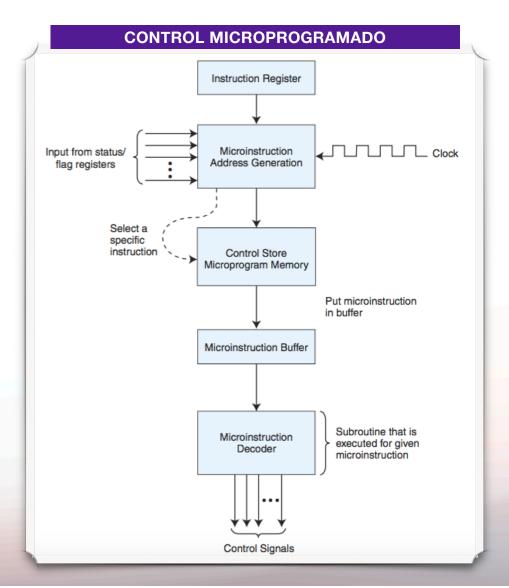
#### **CONTROL MICROPROGRAMADO**

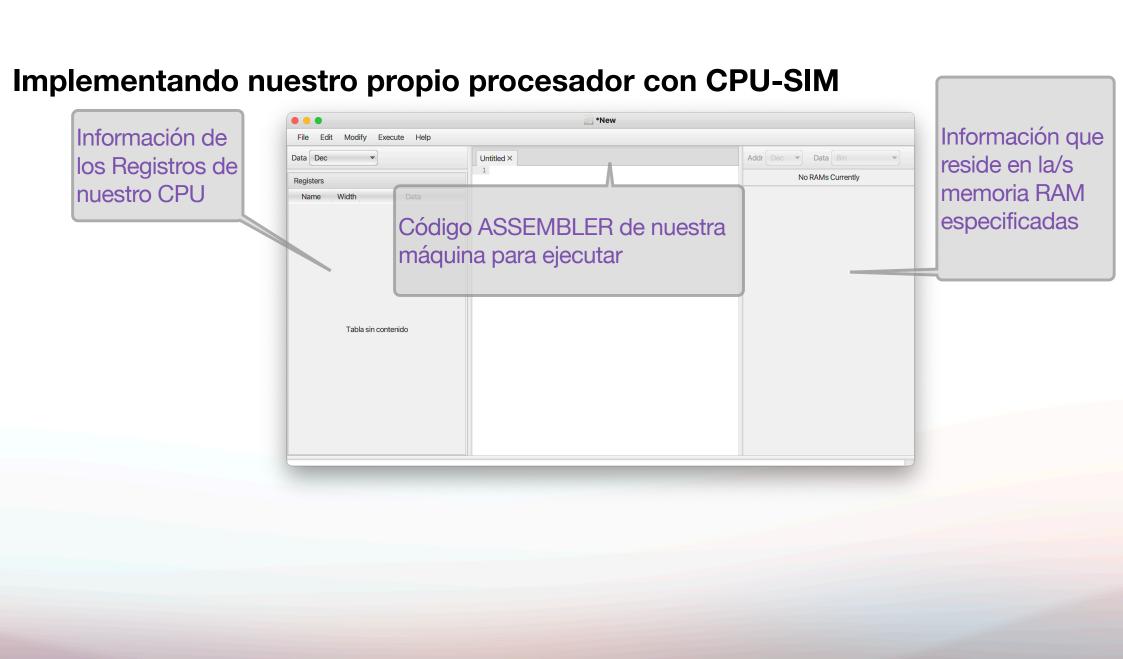
- Diseño más flexible: En el control microprogramado, las instrucciones se implementan utilizando una secuencia de microinstrucciones almacenadas en una memoria especial llamada microprograma. Esto facilita la modificación y la adición de nuevas instrucciones o operaciones sin cambiar el hardware físico.
- Mayor tiempo de ejecución: el control microprogramado puede ser más lento en comparación con el control por hardware.
- Facilidad de actualización: Las modificaciones y mejoras en las instrucciones se pueden realizar actualizando el microprograma sin necesidad de alterar el hardware subyacente.
- Menos complejidad de diseño: El control microprogramado puede simplificar el diseño del hardware al reducir la cantidad de circuitos de control necesarios.

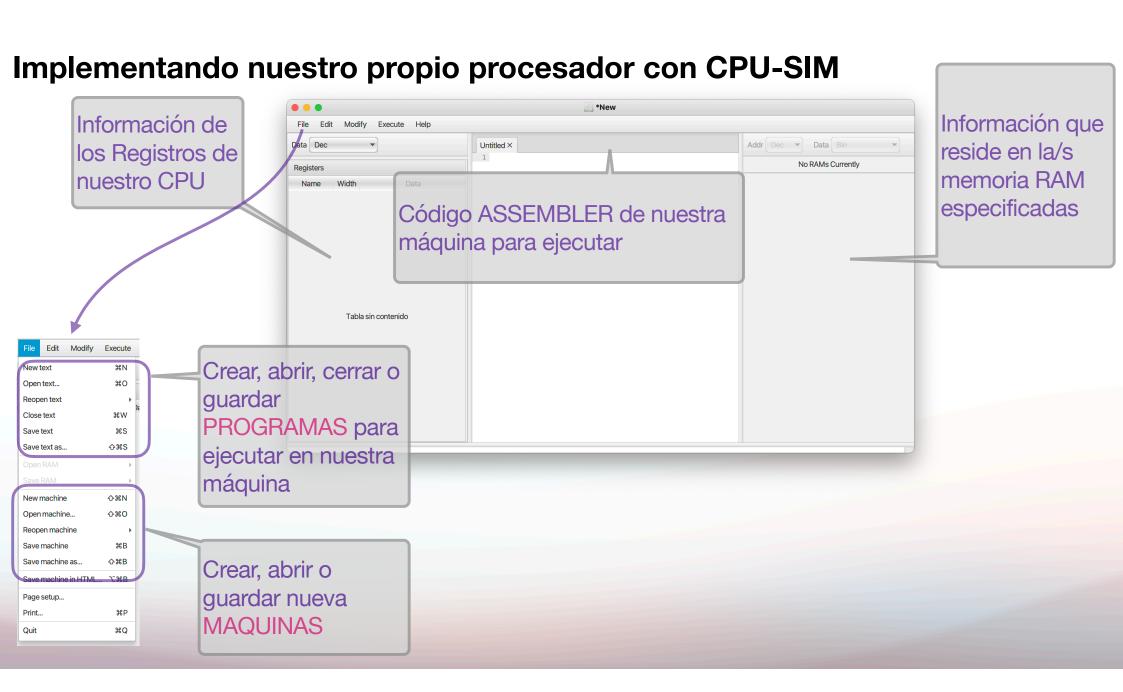
# Control por Hardware vs. Microprogramada

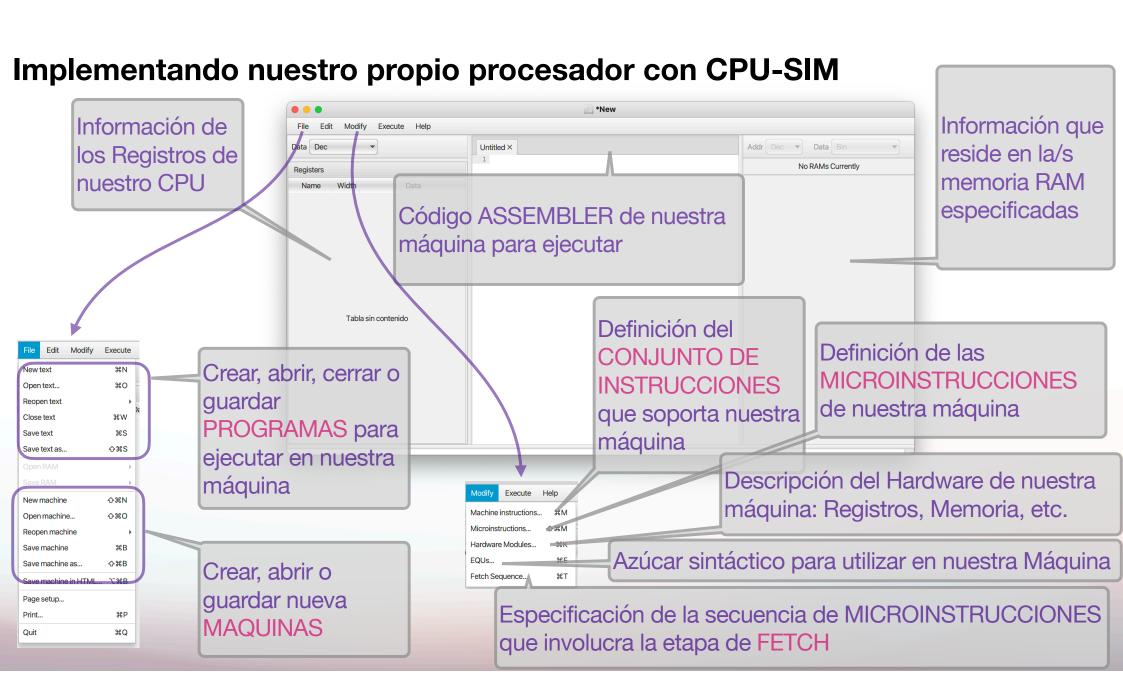
#### **CONTROL POR HARDWARE**



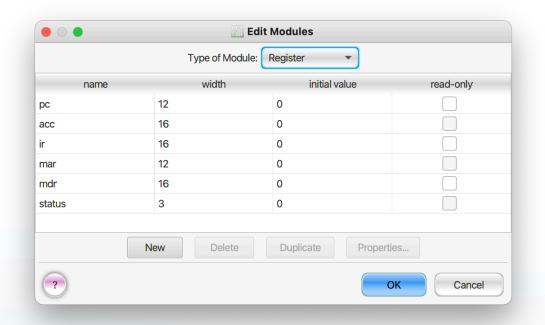


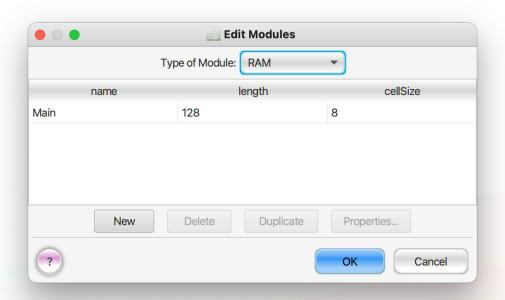




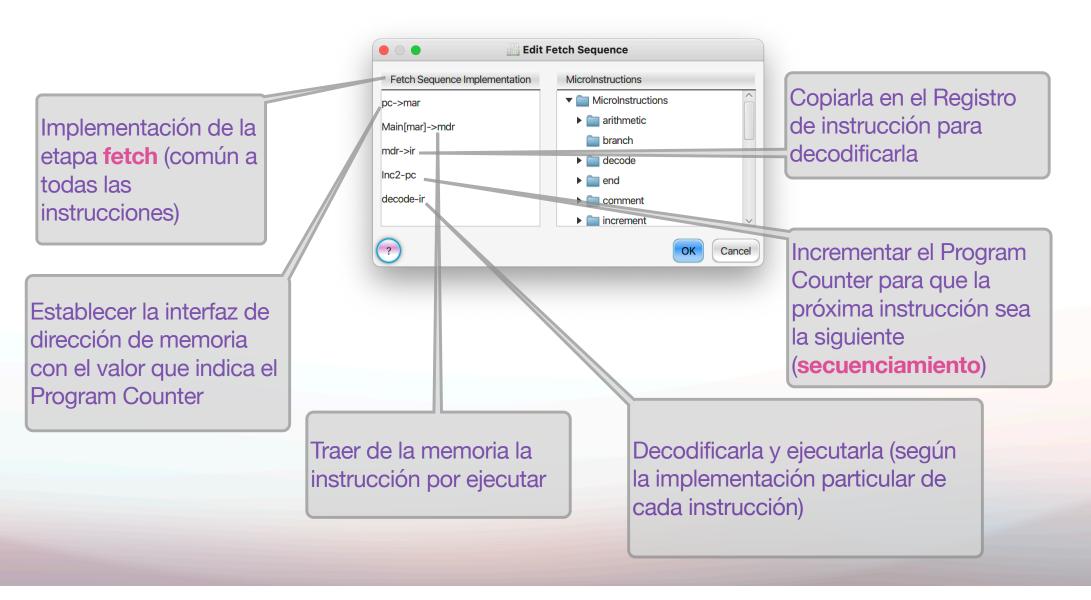


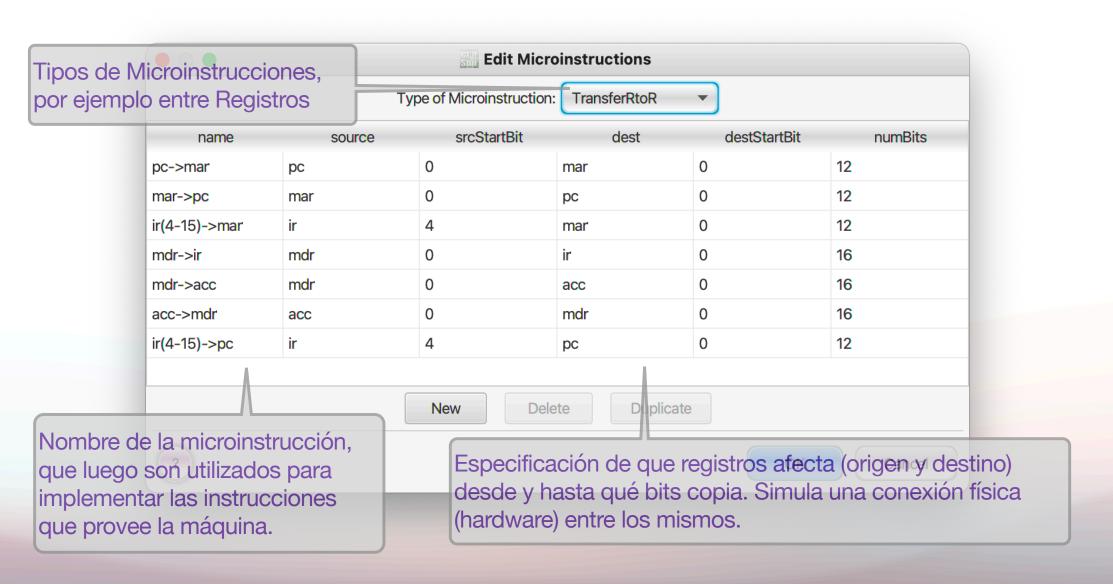
- Arquitectura de 16 bits
- 1 Registro de Propósito General ACC
- Program Counter (PC), Registro de Instrucción (IR), Interfaz con la memoria (MAR y MDR) y un registro de 3 Flags (STATUS)
- 12 Instrucciones:
  - load: lee de la memoria el valor almacenado en la dirección pasada como parámetro y la guarda en ACC
  - store: similar a load pero almacena el valor en la memoria.
  - read: lee por consola un valor almacenándolo en ACC
  - write: escribe en la consola el valor almacenado en ACC
  - add, subtract, multiply, divide: suma/resta/multiplica/divide(entera) el valor almacenado en la dirección pasada como operando al ACC y guarda el resultado en el ACC
  - jump: salto incondicional a la instrucción que reside en la dirección que indica el operando
  - jmpz: salto a la instrucción que reside en la dirección que indica el operando cuando ACC = 0
  - jmpn: salto a la instrucción que reside en la dirección que indica el operando cuando ACC < 0
- 128 bytes de memoria RAM











#### PROGRAMA ESCRITO EN ASSEMBLER PARA WOMBAT 1

```
; Este programa lee números enteros y los suma entre sí
; hasta que se lee un número negativo.
; Luego, muestra la suma (sin incluir el último número).
Start: read
                    ; lee n -> acc
      jmpn Done ; salta a Done si n < 0.</pre>
      add
            sum ; suma sum junto con acc
      jump Start ; vuelve y lee el próximo número
      load sum ; lee en el acc el valor final de sum
Done:
      write
                    ; lo escribe por consola
                    ; termina
      stop
       .data 2 0 ; 2-byte reserva de memoria para sum inicializado con 0
sum:
```

