UNIVERSIDAD DE GRANADA.

ESCUELA TECNICA SUPERIOR DE INGENIERIAS INFORMATICA Y DE TELECOMUNICACIÓN.



Departamento de Arquitectura y Tecnología de Computadores.

TECNOLOGÍA Y ORGANIZACIÓN DE COMPUTADORES.

TEMA 5. SISTEMAS EN EL NIVEL DE TRANSFERENCIA DE REGISTROS GUÍA DE AYUDA PARA EL APRENDIZAJE AUTÓNOMO.

1º GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA.

TEMA 5°. SISTEMAS EN EL NIVEL DE TRANSFERENCIA DE REGISTROS.

GUÍA DE AYUDA PARA EL APRENDIZAJE AUTÓNOMO.

1.1.- PARTE TEÓRICA: El estudiante deberá:

- 1.1.1.- Descargar de la plataforma docente y leer detenidamente el fichero 05.-TEMA 5 TOC SISTEMAS RT.PDF.
- 1.1.2.- Visualizar en los enlaces de más abajo dos videoclases referentes al Tema 3º de la asignatura:

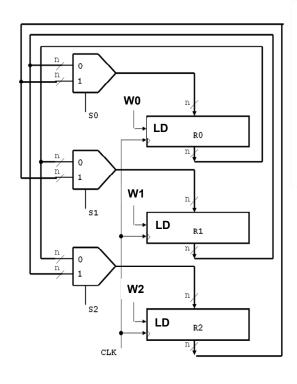
Tema. 5. Clase 1. Introducción y Unidad de Procesamiento.

https://drive.google.com/file/d/1ucdjmDHwWNZsH3djvE5oMBPC-D4iUtz0/view?usp=sharing Tema 5. Clase 2. Unidad de Control.

https://drive.google.com/file/d/1wIT1SikE7OV_EvevEtfKAOEVof0Vke0y/view?usp=sharing Tema 5. Clase 3. Ejempo del computador Sencillo a nivel RT.

(https://drive.google.com/file/d/13zihLB4aXSw2luOwUe8xXA2KOBje3xtS/view?usp=sharing)

1.2.- PARTE DE EJERCICIOS:



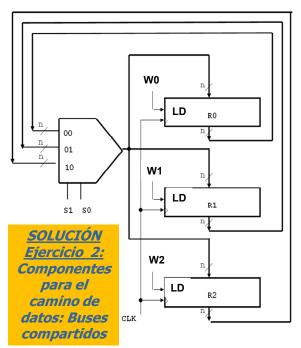
EJERCICIO 1:

Con el esquema de transferencia basada en multiplexores con buses dedicados de la figura ¿qué operaciones de la siguiente tabla pueden efectuarse en un solo ciclo de reloj? Indicar los valores requeridos para las señales de control, en los casos en que proceda.

0	¿En un	Señales de control						
Operación RT	solo ciclo?	S0	S1	S2	W0	W1	W2	
R0 ← R1	si	0	-	-	1	0	0	
R1 ← R2	si	-	1	-	0	1	0	
R2 ← R0	si	-	-	0	0	0	1	
R1 ← R2 R2 ← R0	si	-	1	0	0	1	1	
R0 ← R1 R1 ← R2 R2 ← R0	si	0	1	0	1	1	1	

NOTA: Basado en ejemplo propuesto en [MANO05], pág. 325

SOLOCIÓN Ejercicio: 1 Componentes para el camino de datos: Buses dedicados



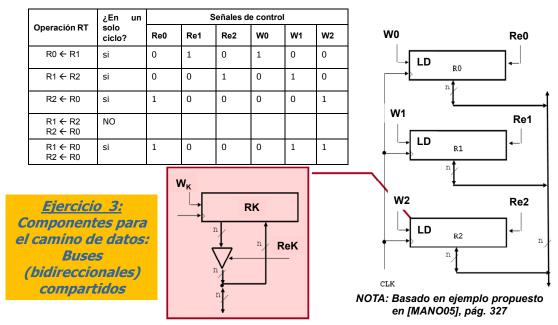
EJERCICIO 2:

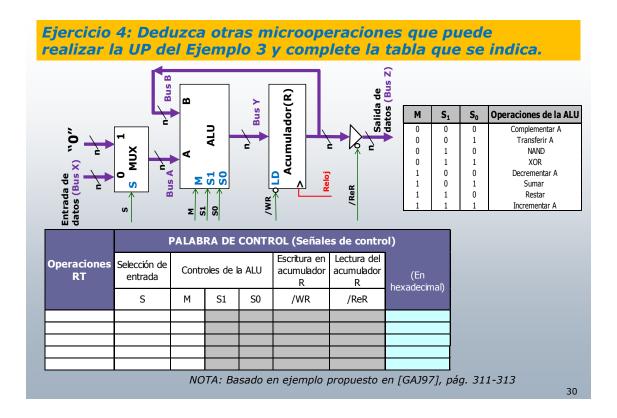
Con el esquema de transferencia basada en multiplexores con bus compartido de la figura ¿qué operaciones de la siguiente tabla pueden efectuarse en un solo ciclo de reloj? Indicar los valores requeridos para las señales de control, en los casos en que proceda.

Operació	չEn un	Señales de control					
RT n	solo ciclo?	S1	S0	W0	W1	W2	
R0 ← R1	si	0	1	1	0	0	
R1 ← R2	si	1	0	0	1	0	
R2 ← R0	si	0	0	0	0	1	
R1 ← R2 R2 ← R0	NO						
R0 ← R1 R2 ← R1	si	0	1	1	0	1	

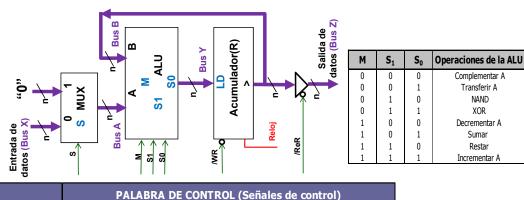
NOTA: Basado en ejemplo propuesto en [MANO05], pág. 325

EJERCICIO 3: Con el esquema de transferencia basada en adaptadores triestado de la figura ¿qué operaciones de la siguiente tabla pueden efectuarse en un solo ciclo de reloj? Indicar los valores requeridos para las señales de control, en los casos en que proceda.





Una posible solución al Ejercicio 4 es:

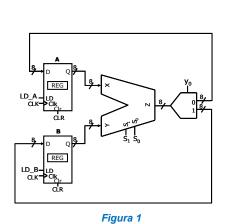


	PALABRA DE CONTROL (Señales de control)									
Operaciones RT	Selección de entrada	Contro	oles de la	a ALU		Lectura del acumulador R	(En hexadecimal)			
	S	М	S1	S0	/WR	/ReR	Hexadecimal			
R< /X	0	0	0	0	0	1	01			
R< "0001"	1	1	1	1	0	1	3D			
R<"111"	1	0	0	0	0	1	21			
R <x nand="" r<="" td=""><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>09</td></x>	0	0	1	0	0	1	09			
R <x -="" 1<="" td=""><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>11</td></x>	0	1	0	0	0	1	11			

NOTA: Basado en ejemplo propuesto en [GAJ97], pág. 311-313

<u>Ejercicio 5.</u>

Para la unidad de procesamiento de la *Figura 1*, obtenga las microoperaciones elementales de transferencia a registros (RT), tras el flanco activo de reloj, suponiendo que se aplican las señales de control indicadas en la *Tabla 1*. Suponga además que la ALU realiza las operaciones que se indican en la Tabla 2



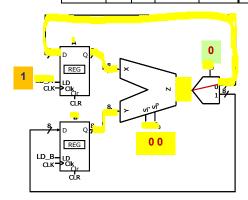
S_1	S_0	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
0	0	0	1	0	
0	0	1	0	1	
0	1	0	1	1	
1	1	1	0	0	
1	0	0	1	1	
0	0	0	0	0	
1	1	0	1	0	
0	1	1	0	1	
1	0	0	1	0	

Tabla 1

S_1	S_0	Z
0	0	X más Y
0	1	Y más 1
1	0	X más \overline{Y}
1	1	Υ

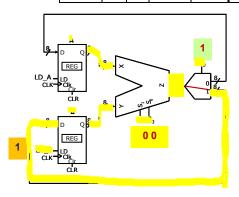
Tabla 2

	S_1	S_0	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
	0	0	0	1	0	A←A más B, B no cambia
	0	0	1	0	1	
	0	1	0	1	1	
	1	1	1	0	0	
	1	0	0	1	1	
	0	0	0	0	0	
	1	1	0	1	0	
	0	1	1	0	1	
Ī	1	0	0	1	0	



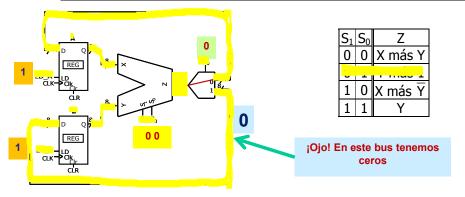
S_1	S_0	Z
-	J	
0	1	Y más 1
1	0	X más \overline{Y}
1	1	Υ

\mathbf{S}_1	S_0	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
0	0	0	1	0	
0	0	1	0	1	B←A más B, A No cambia
0	1	0	1	1	
1	1	1	0	0	
1	0	0	1	1	
0	0	0	0	0	
1	1	0	1	0	
0	1	1	0	1	
1	0	0	1	0	

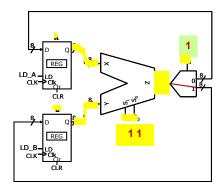


S_1	S_0	Z
1	(.i <u>.</u>
0	1	Y más 1
1	0	X más \overline{Y}
1	1	Υ

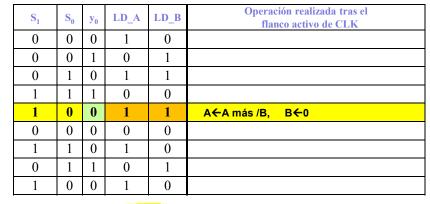
S_1	S ₀	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
0	0	0	1	0	
0	0	1	0	1	
0	1	0	1	1	A← B más 1, B←0
1	1	1	0	0	
1	0	0	1	1	
0	0	0	0	0	
1	1	0	1	0	
0	1	1	0	1	
1	0	0	1	0	

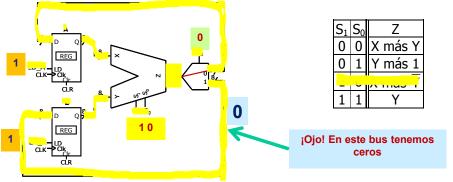


S_1	S_0	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
0	0	0	1	0	
0	0	1	0	1	
0	1	0	1	1	
1	1	1	0	0	NO CAMBIAN ni A ni B
1	0	0	1	1	
0	0	0	0	0	
1	1	0	1	0	
0	1	1	0	1	
1	0	0	1	0	

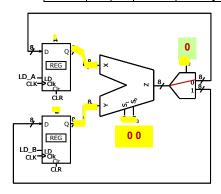


S_1	S_0	Z
0	0	X más Y
0	1	Y más 1
1	0	X más \overline{Y}
1	1	Υ



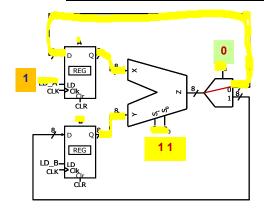


\mathbf{S}_1	S_0	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
0	0	0	1	0	
0	0	1	0	1	
0	1	0	1	1	
1	1	1	0	0	
1	0	0	1	1	
0	0	0	0	0	NO CAMBIAN ni A ni B
1	1	0	1	0	
0	1	1	0	1	
1	0	0	1	0	



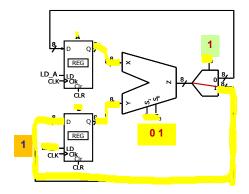
S_1	S_0	Z
0	0	X más Y
0	1	Y más 1
1	0	X más \overline{Y}
1	1	Υ

\mathbf{S}_1	S_0	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
0	0	0	1	0	
0	0	1	0	1	
0	1	0	1	1	
1	1	1	0	0	
1	0	0	1	1	
0	0	0	0	0	
1	1	0	1	0	A←B, B no cambia
0	1	1	0	1	
1	0	0	1	0	



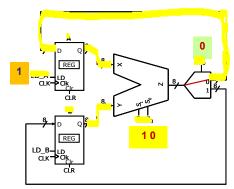
S_1	S_0	Z
0	0	X más Y
0	1	Y más 1
1	0	X más \overline{Y}

\mathbf{S}_1	S_0	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
0	0	0	1	0	
0	0	1	0	1	
0	1	0	1	1	
1	1	1	0	0	
1	0	0	1	1	
0	0	0	0	0	
1	1	0	1	0	
0	1	1	0	1	B← B más 1, A No cambia
1	0	0	1	0	



S_1	S_0	Z
0	0	X más Y
J	-	1 11100 1
1	0	X más \overline{Y}
1	1	Υ

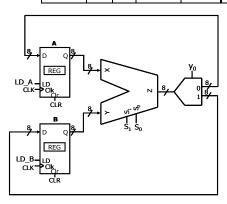
	S_1	S_0	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
	0	0	0	1	0	
	0	0	1	0	1	
	0	1	0	1	1	
	1	1	1	0	0	
	1	0	0	1	1	
	0	0	0	0	0	
	1	1	0	1	0	
-	0	1	1	0	1	
	1	0	0	1	0	A← A más /B, B No cambia



S_1	S_0	Z
0	0	X más Y
0	1	Y más 1
	ļ	7 11130 T
1	1	Υ

RESUMEN

\mathbf{S}_1	S_0	$\mathbf{y_0}$	LD_A	LD_B	Operación realizada tras el flanco activo de CLK
0	0	0	1	0	A:=A más B, B no cambia
0	0	1	0	1	B:=A más B, A No cambia
0	1	0	1	1	A:= B más 1, B:=0
1	1	1	0	0	NO CAMBIAN ni A ni B
1	0	0	1	1	A:=A más /B, B:=0
0	0	0	0	0	NO CAMBIAN ni A ni B
1	1	0	1	0	A:=B, B no cambia
0	1	1	0	1	B:= B más 1, A No cambia
1	0	0	1	0	A:= A más /B, B No cambia



S_1	S_0	Z
0	0	X más Y
0	1	Y más 1
1	0	X más \overline{Y}
1	1	Y

EJERCICIO 6:

Para la unidad de procesamiento de la figura 6:

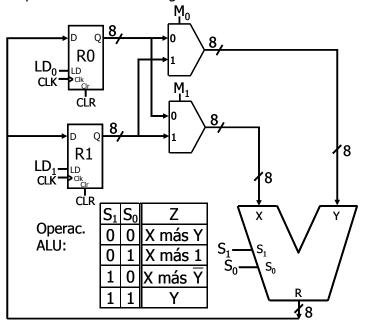


Figura 6.

a) Complete la Tabla 6.1 indicando la operación RT que se realiza tras el flanco de subida de la señal de reloj (CLK), con las señales de control indicadas.

LD_1	LD_0	M_1	M_0	S_1	S_0	Operación RT
1	0	0	1	0	0	$R_1 \leftarrow R_0 \text{ más } R_1$; $R_0 \text{ no cambia}$
0	1	1	0	1	0	R_1 no cambia; $R_0 \leftarrow R_1$ más $/R_0$
1	0	1	1	0	1	$R_1 \leftarrow R_1 \text{ más } 1 ; R_0 \text{ no cambia}$
1	1	1	0	0	0	$R_1 \leftarrow R_1 \text{ más } R_0; R_0 \leftarrow R_1 \text{ más } R_0$
0	1	0	1	1	1	R_1 no cambia; $R_0 \leftarrow R_1$
1	0	0	0	0	1	$R_1 \leftarrow R_0 \text{ más } 1 ; R_0 \text{ no cambia}$

Tabla 6.1

b) Indique en la Tabla 6.2 los valores que debería tener la palabra de control, para que se realicen las siguientes operaciones al llegar el flanco subida de la señal de reloj (CLK).

Operación	LD_1	LD_0	M_1	M_0	S_1	S_0
$R_1 \leftarrow 2 R_0$	1	0	0	0	0	0
$R_0 \leftarrow R_1 \text{ más } 1$	0	1	1	-	0	1

Tabla 6.2

EJERCICIO 7:

Para la unidad de procesamiento de la Figura 7, complete la tabla adjunta con los valores de las señales de control. La primera fila viene rellena como ejemplo.

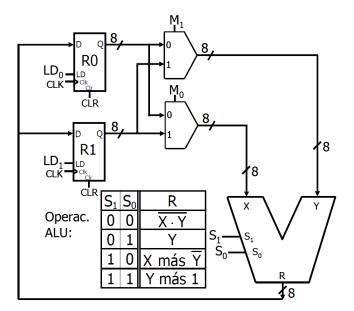
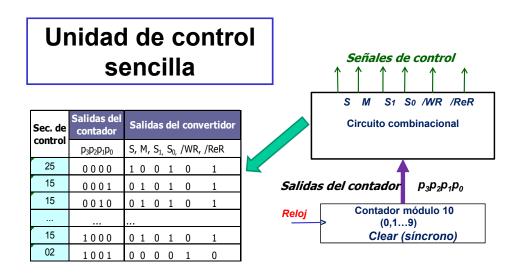


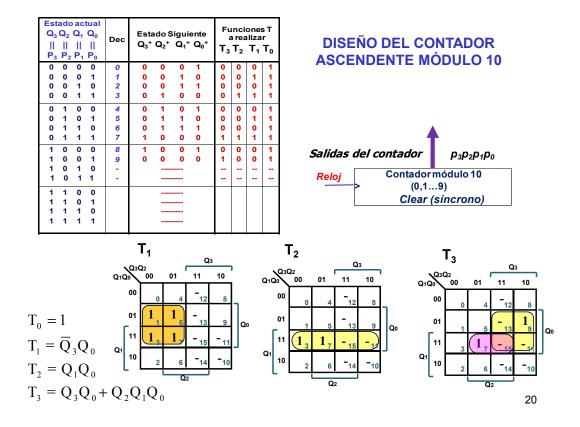
Figura 7.

LD_0	LD_1	M_1	M_0	S_1	S_0	Operación RT			
1	0	0	1	1	0	$R0 \leftarrow R1 \text{ mas } \overline{R0}$, $R1 \text{ no cambia}$			
0	1	0	1	0	0	R0 no cambia , R1 <- R0·R1			
0	1	1	-	1	1	R0 no cambia , R1 <- R1 mas 1			
1	0	0	1	0	0	R0 <- R0·R1 , R1 no cambia			
1	0	1	-	0	1	R0 <- R1 , R1 no cambia			

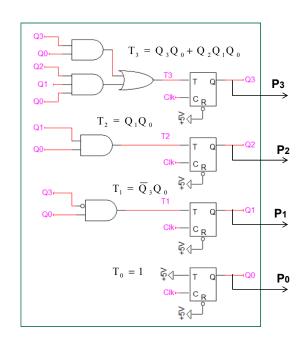
Tabla 7

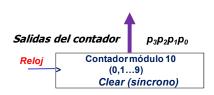
<u>EJERCICIO:</u> Realizar la unidad de control del Ejemplo 4 del Tema 5 del sistema RT del "Sumador de 8 datos". (Ver transparencias T34-T37 del Tema 5)





DISEÑO DEL CONTADOR ASCENDENTE MÓDULO 10





21

Salidas				Funciones a realizar						
contador				Dec	S	M	S₁	Sa	WR /	ReR
$P_3P_2P_1P_0$					2 III 2 7 20 III III					
0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	1
0	0	0	1	1	0	1	0	1	0	1
0	0	1	0	2	0	1	0	1	0	1
0	0	1	1	3	0	1	0	1	0	1
0	1	0	0	4	0	1	0	1	0	1
0	1	0	1	5	0	1	0	1	0	1
0	1	1	0	6	0	1	0	1	0	1
0	1	1	1	7	0	1	0	1	0	1
1	0	0	0	8	0	1	0	1	0	1
1	0	0	1	9	0	0	0	0	1	0
1	0	1	0	10						
-	-	-	-	-						
1	1	1	1	15						

DISEÑO DEL CIRCUITO COMBINACIONAL DE LA UNIDAD DE CONTROL



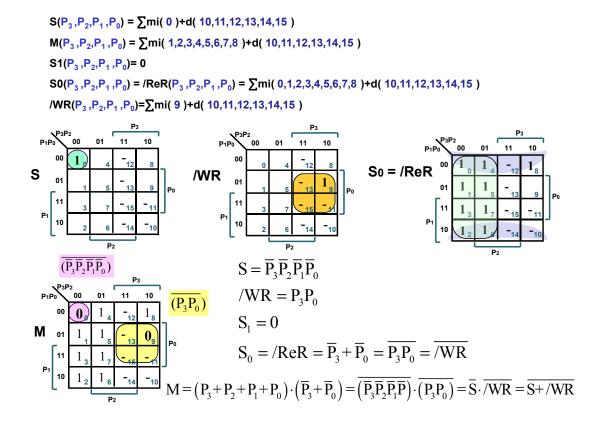
Observando las columnas de las funciones de la tabla, es fácil deducir que:

$$S_1 = 0$$

 $S_0 = /R eR = \overline{/WR}$

```
\begin{split} &S(P_3\,,P_2,P_1\,,P_0) = \sum mi(\,0\,\,) + d(\,10,11,12,13,14,15\,\,) \\ &M(P_3\,,P_2,P_1\,,P_0) = \sum mi(\,1,2,3,4,5,6,7,8\,\,) + d(\,\,10,11,12,13,14,15\,\,) \\ &S1(P_3\,,P_2,P_1\,,P_0) = 0 \\ &S0(P_3\,,P_2,P_1\,,P_0) = /ReR(P_3\,,P_2,P_1\,,P_0) = \sum mi(\,\,0,1,2,3,4,5,6,7,8\,\,) + d(\,\,10,11,12,13,14,15\,\,) \\ &/WR(P_3\,,P_2,P_1\,,P_0) = \sum mi(\,\,9\,\,) + d(\,\,10,11,12,13,14,15\,\,) \end{split}
```

22



DISEÑO COMPLETO DE LA UNIDAD DE CONTROL

