Operação da Unidade de Controle

Arquitetura e Organização de Computadores

Prof. Lucas de Oliveira Teixeira

UEM

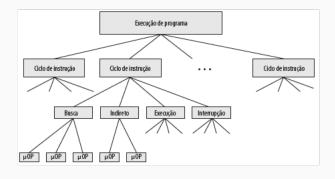
Introdução

Introdução

- A unidade de controle de um processador efetua duas tarefas:
 - Faz com que o processador execute uma série de micro-operações na sequência correta. Com base no programa que está sendo executado.
 - Gera os sinais de controle que fazem com que cada micro-operação seja executada.
- Os sinais de controle gerados pela unidade de controle causam a abertura e o fechamento de portas lógicas, resultando em transferência de dados e/ou operações da ULA.

- A execução de uma instrução envolve a execução de uma sequência de subpassos.
- Por exemplo, uma execução geralmente consiste de ciclos de busca (1), indireto (2), execução (3) e interrupção (4).
- Cada ciclo é, por sua vez, feito de uma sequência de operações mais básicas chamadas micro-operações.
- · Uma micro-operação geralmente envolve:
 - · Uma transferência entre registradores;
 - Uma transferência entre um registrador e um barramento externo; ou
 - · Uma simples operação da ULA.

- · Um computador executa um programa.
- Por exemplo, cada instrução é executada por meio do ciclo de busca, decodificação e execução (com possibilidade de pipelining).
- · Cada ciclo tem um número de passos.
- Estes passos são chamados de micro-operações. Cada passo faz muito pouco, é uma operação atômica da CPU.



Tipos:

- · Transferência de dados entre registradores.
- Transferência de dados de registrador para interface externa.
- Transferência de dados da interface externa para registrador.
- · Realizar operações aritméticas ou lógicas.

Ciclo de busca:

- · Busca a próxima instrução a ser executada na memória.
- · Ocorre no início de cada ciclo de instrução.

Registradores envolvidos no ciclo de busca:

- Registrador de endereço de memória (MAR): Conectado ao barramento de endereço. Especifica um endereço para ler ou escrever um operando.
- Registrador de buffer de memória (MBR): Conectado ao barramento de dados. Mantém dados para escrever ou últimos dados lidos.
- Contador de programa (PC): Mantém endereço da próxima instrução a ser lida.
- Registrador de instrução (IR): Mantém última instrução lida.

Micro-operações do ciclo de busca:

- · Endereço da próxima instrução está no PC.
- · Conteúdo de PC é coloca no MAR.
- · Endereço (MAR) é colocado no barramento de endereço.
- · Unidade de controle emite comando de READ.
- · Resultado (instrução) aparece no barramento de dados.
- · Os dados (instrução) são copiados para o MBR.
- · PC é incrementado (em paralelo com comando acima).
- · Os dados (instrução) são movidos do MBR para IR.
- MBR agora está livre para mais buscas de dados.

Micro-operações do ciclo de busca:

```
t1: MAR = (PC)
t2: MBR = (memoria)
PC = (PC) +1
t3: IR = (MBR)
```

Regras para o agrupamento:

- · Sequência apropriada deve ser seguida:
 - MAR = (PC) deve preceder MBR = (memória).
- · Conflitos não podem acontecer:
 - · MBR = (memória) deve preceder IR = (MBR).
- O incremento de PC envolve adição, logo pode demorar mais do que um ciclo de clock.

Micro-operações do ciclo indireto:

```
t4: MAR = (IR — endereco) – Campo de endereco do IR
t5: MBR = (memoria)
t6: IR — endereco = (MBR — endereco)
```

- No ciclo indireto, o campo endereço da instrução (IR endereço) não contém o endereço do operando, Contém o endereço do endereço do operando.
- Após estas micro-operações IR agora está no mesmo estado como se o endereçamento direto fosse usado.

Ciclo de execução:

- Obviamente, cada instrução possui um conjunto de micro-operações diferentes.
- Por exemplo, ADD R1, X
- Soma o conteúdo do local X de memória ao registrador R1, guardando resultado em R1 novamente.

Ciclo de execução:

- · Por exemplo, ISZ X
- · Incrementa X e pula a próxima instrução se X for zero.

```
t7: MAR = (IR — endereco)
t8: MBR = (memoria)
t9: MBR = (MBR) + 1
t10: memoria = (MBR)
t11: Verifica a flag de zero, se for zero PC = (PC) + 1
```

Ciclo de execução:

- · Por exemplo, CALL X
- Salva o endereço de retorno e desvia o fluxo de execução para X.

```
t7: MBR = (PC)
RSP = RSP - 8 (considerando 64 bits)
t8: MAR = Stack Pointer (RSP) (topo da pilha)
PC = X
t9: memoria = (MBR).
```

Ciclo de interrupção:

- Ao completar o ciclo de execução, um teste é feito para determinar se há interrupção habilitada.
- · Se sim, ocorre o ciclo de interrupção.
- Interrupção habilitada é significa um sinal em algum barramento na unidade de controle.

Ciclo de interrupção:

```
t10: MBR = (PC)
RSP = RSP — 8 (considerando 64 bits)
t11: MAR = Stack Pointer (RSP) (topo da pilha)
PC = Endereco da rotina de interrupcao
t12: memoria = (MBR).
```

 Importante: O salvamento de contexto (valor atual dos registradores) é feito pela rotina de tratamento de interrupção.

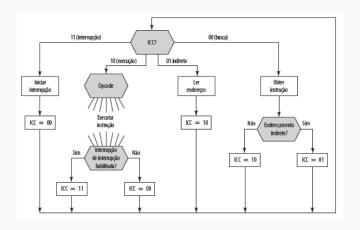
União dos ciclos:

- Cada fase é decomposta em uma sequência de micro-operações elementares.
- Exemplo: Ciclos de busca, indireto e de interrupção.
- Ciclo de execução: Uma sequência de micro-operações para cada opcode.
- · Na prática, precisamos unir essa sequência.

União dos ciclos:

- Para a união, existe um outro registrador chamado de Código de Ciclo de Instrução (ICC) designa em qual parte do ciclo o processador se encontra:
 - 00: Busca.
 - · 01: Indireto.
 - · 10: Execução.
 - · 11: Interrupção.
- · Isso considerando o nosso exemplo com quatro ciclos.

Fluxograma do ciclo de instrução



- A unidade de controle é responsável por fazer o sequenciamento das micro-operações, isso é determinar a ordem correta de execução.
- Além disso, é responsável por executar cada micro-operação por meio de sinais de controle para todos os componentes internos e externos do processador.

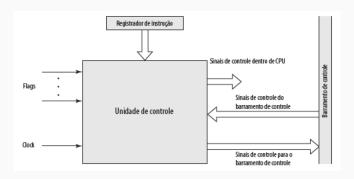
Sinais de entrada:

- · Clock:
 - · Comanda a operação da unidade de controle.
 - Uma micro-operação (ou conjunto de micro-operações paralelas) por ciclo de clock.
- Registrador de instrução:
 - · Código de operação da instrução atual.
 - · Determina quais micro-operações serão realizadas.
- Flags:
 - · Estado da CPU.
 - · Resultados das operações anteriores.
- · Sinais do barramento de controle:
 - · Interrupções.
 - · Confirmações.

Sinais de saída:

- · CPU:
 - Causam movimentação de dados de um registrador para outro.
 - · Ativam funções específicas da ULA.
- · Barramento de controle:
 - · Para memória.
 - Para módulos de E/S.

Sinais:



Exemplos de sinais de controle:

```
1 MAR = (PC):
```

 Unidade de controle ativa sinal para abrir portas entre PC e MAR.

```
MBR = (memoria):
```

- · Abrir portas entre MAR e barramento de endereço.
- · Sinal de controle de leitura de memória (READ).
- · Abrir portas entre barramento de dados e MBR.

Implementação:

- Hardware: A unidade de controle é basicamente um circuito que implementa uma máquina de estados.
- Microprogramada: A unidade de controle é um circuito de uso geral que possui instruções que são usadas para criar o programa de controle.

Unidade de Controle por Hardware

Unidade de Controle por Hardware

- A unidade de controle implementada em hardware é basicamente um circuito digital com entradas e saídas.
- Os bits dos sinais no barramento de controle e as flags possuem um significado único, assim cada um deve ser considerado individual.
- Agora, para o opcode é necessário um circuito exclusivo, então o circuito tende a ficar grande.

Unidade de Controle por Hardware

Problemas:

- A sequenciação das micro-operações é complexa de ser realizada em hardware.
- · O circuito é inflexível, é complexo incluir novas instruções.

Microprogramado

Unidade de Controle

Unidade de Controle Microprogramado

· Vamos ver na próxima aula!