

Institutt for datateknikk og informasjonsvitenskap

Eksamensoppgåve i TDT4160 datamaskiner og digitalteknikk

Fagleg kontakt under eksamen: Johannes H. Jensen

Tlf.: 454 71 010

Eksamensdato: 7. august 2018

Eksamenstid (frå-til): 9:00 – 13:00

Hjelpemiddelkode/Tillatne hjelpemiddel: D: Ingen prenta eller handskrivne hjelpemiddel tillatne. Bestemt, enkel kalkulator tillaten.

Annan informasjon:

Målform/språk: nynorsk

Sidetal (utan framside): 8

Sidetal vedlegg: 3

Informasjon om trykking av eksamensoppgåve

Originalen er:

1-sidig ☒ **2-sidig** ☐

svart/kvit ☒ **fargar** ☐

Skjema for fleire val? ☐

Kontrollert av:

Dato

Sign

Oppgave 1 Oppstart, litt av kvart (25 %)

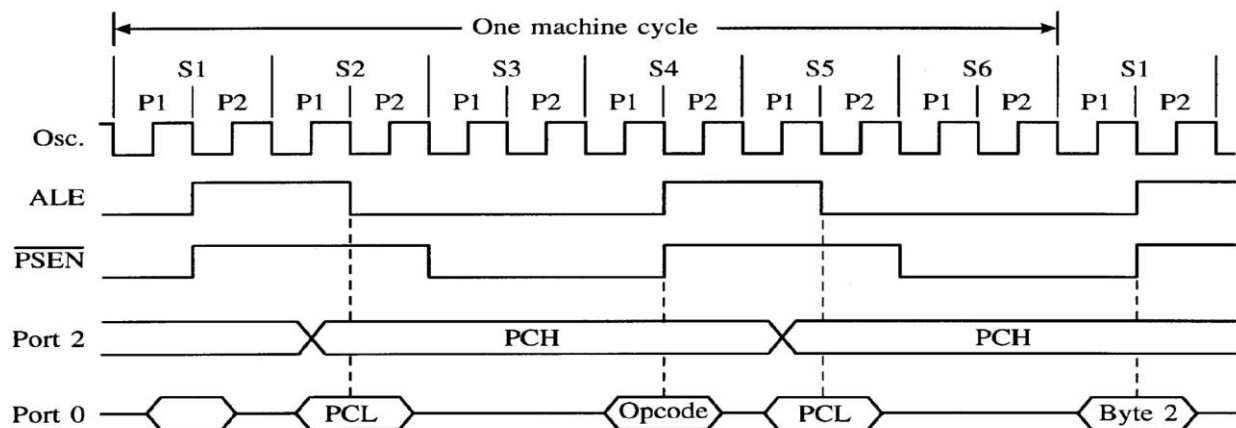
a)

Skisser minnehierarkiet for eit typisk datamaskinsystem. Indiker aksessetid og kostnad (pris/bit).



b)

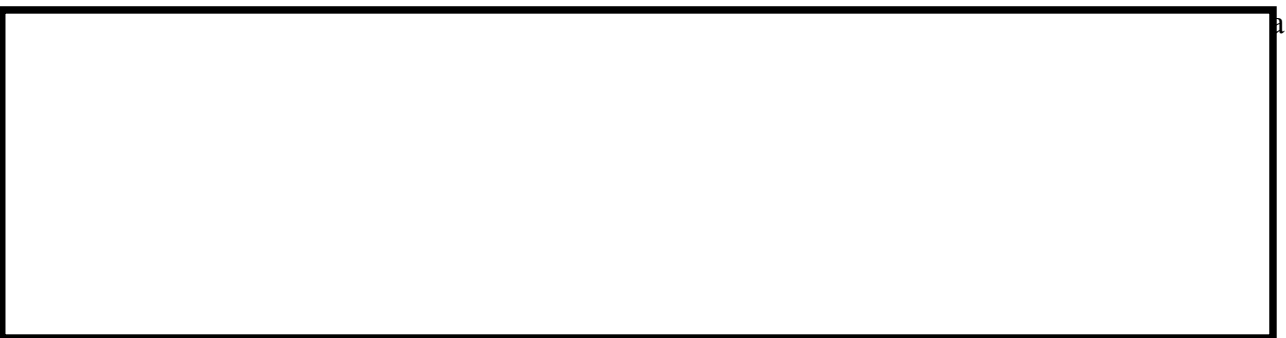
Figur 1 viser ein Mikrokontroller sitt grensesnitt mot eksternt programminne. Bussignala i figuren angir lesing av programminne. Port 0 og Port 2 er 8-bit portar. Prosessoren har 16-bit adressering og 8-bit bus for opcode og operandar. Kva blir metoden som nyttast til å få til dette med kunn to 8-bit portar kalla? Forklar kort kva som skjer når ein instruksjon adresserast og hentast (instruction fetch).



$\overline{\text{PSEN}}$ = Program Select ENable
ALE = Address Latch Enable
OSC = Clock signal

Note: PCH = Program counter high byte
PCL = Program counter low byte

Figur 1 Bussgrensesnitt.



c)

Forklar kort:

- Samheng mellom samleband (pipeline) djupn (mengd steg) og ILP.

ii) Eventuelle ulemper med djupe samleband.

d)

«Memory wall» (minnevegg) kan mellom anna skape problem innan skalering. Kva utfordring for prosessorar og minne gjer memory wall?

e)

Samanlikn desse eigenskapane for statisk RAM (SRAM) og dynamisk RAM (DRAM):

- i) Areal. **Svar**
- ii) Energibruk.
- iii) Aksestid S

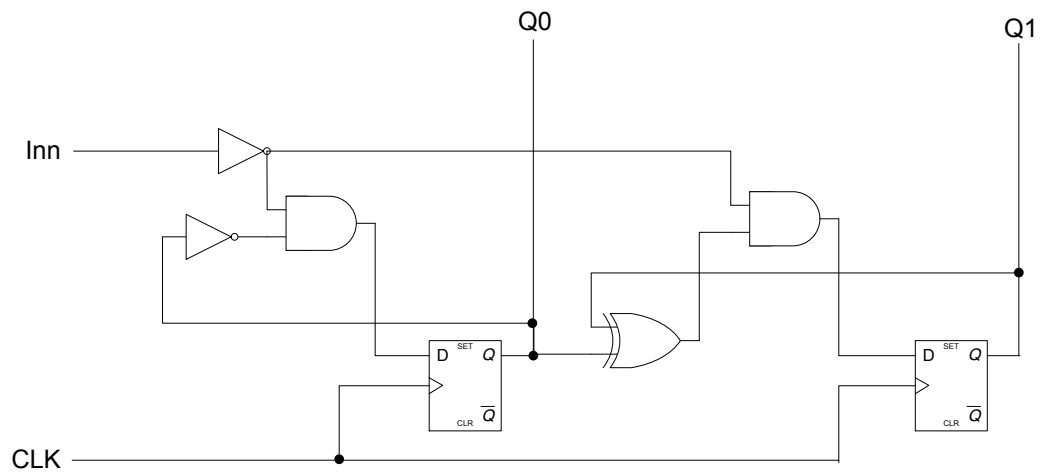
a)

I eit innvevd system (embedded system) nyttast det ein mikrokontroller med 8-bit instruksjonar og 16-bit data. Figur 2 viser det eksterne bussgrensesnittet med adressedekodingslogikk for mikrokontrollaren. Det er ein ROM-brikke for program og to RAM-brikkar for data. Alle einingane nyttar eit aktivt lågt (logisk "0") CS (Chip Select)-signal.



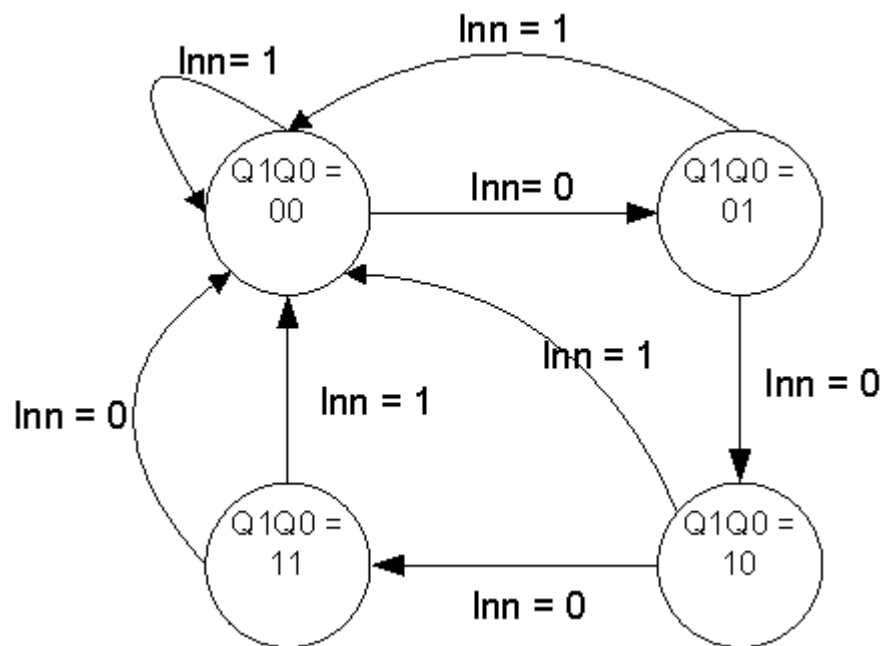
- | |
|--|
| |
|--|

Figur 3 viser ei FSM (Finite State Machine). Datavippe med D0 og Q0 til venstre. Datavippe med D1 og Q1 til høyre.



Figur 3 Finite State Machine logikk.

- i) Finn dei logiske uttrykka for D0 og D1 (excitation equation).
- ii) Figuren under viser eit forsøk på å teikne tilstandsdiagram for tilstandsmaskina. Er diagrammet korrekt?



Figur 4 Finite State Machine tilstandsdiagram.



Oppgave 3 Mikroarkitektur og mikroinstruksjoner (20 % (a: 5 %, b: 5 % og 10 % på c))

Bruk vedlagte diagram i figur 7, figur 8, figur 9, figur 10 og figur 11 for IJVM til å løyse oppgåva.

a)

Kva type instruksjonar nyttar JMPC-signalet (figur 7)?

b)

Utifrå tilgjengeleg informasjon. Er IJVM mest lik ein RISC- eller CISC-type prosessor? Forklar kort.

c)

OpCode i IJVM er 8-bit. Kvifor nyttar då IJVM 9-bit til adressering av control store?

d)

I control store for IJVM vist i figur 6 ligg følgjande mikroinstruksjonar for den tenkte instruksjonen ADDaLotSUB:

MI 1: $H = OPC$

MI 2: $H = TOS + H$

MI 3: $H = CPP + H$

MI 4: $H = LV + H$

MI 5: $OPC = SP - H$

- i) Oppgje mikroinstruksjonar for ADDaLotSUB. Sjå vekk frå Addr- og J-felta i mikroinstruksjonsformatet. Angi korrekte bit for ALU, C, Mem og B gitt i figur 8.

- ii) Forklar korleis ADDaLotSUB kan endrast for å få ein meir effektiv instruksjon når mikroarkitekturen i figur 6 endrast til mikroarkitekturen i figur 11.

- iii) ADDaLotSUB utføres med følgjande registerverdiar $H = 0x00\ 00\ 00\ FF$, $OPC = 0x00\ 00\ 00\ 01$, $TOS = 0x00\ 00\ 00\ 02$, $CPP = 0x00\ 00\ 00\ 03$, $LV = 0x00\ 00\ 00\ 04$ og $SP = 0x00\ 00\ 00\ 0A$. Vil utføringa påverke Z-flagget eller N-flagget? Forklar kort.

Oppgave 4 Instruksjonssett arkitektur (ISA) (25 % (a: 5 %, b: 5 %, c: 10 og 5 % på d))

SKYNETi42 er en svært enkel prosessor. SKYNETi42 har ein «load», ein «store», åtte ALU-instruksjonar og nokre spesialinstruksjonar, inkludert NOP-instruksjonen og tre flytkontrollinstruksjonar (flow control instructions). Instruksjonsformatet for instruksjonane er vist i figur 5. Figur 6 visar instruksjonssettet. Alle register og bussar er 32-bit. Det er 32 generelle register tilgjengeleg. Prosessoren har en Harvard-arkitektur. Bruk figur 5 og figur 6 til å løyse oppgåva.

a) SKYNETi42 har ingen subtraksjonsinstruksjon, men det er mulig å utføre subtraksjon på SKYNETi42. Kort forklaring for korleis (metode) og kvifor SKYNETi42 med sitt instruksjonssett kan utføre subtraksjon.

b) Følgande psaudokode for en SKYNETi42 versjon med samleband kjøres:

```
      :  
ADD R1, R1; R2  
ADD R1, R1; R3  
ADD R1, R1; R4  
      :
```

Er det avhengigheitar i koden som kan bli problematisk når koden køyrer på ein SKYNETi42 mikroarkitektur som nyttar samleband? Angi eventuelle avhengigheitar.

c)

R0 har følgende verdi: 0xFFFF 0000, R16 har følgende verdi: 0x0001 0009, R17 har følgende Verdi: 0xFFFF 0010, R18 har følgende verdi: 0x0001 0003 og R19 har følgende Verdi: 0xFFFF EFFF. I dataminnet ligger følgende data fra adresse 0xFFFF 0000:

Adresse	Data
0xFFFF 0000:	0xFF FF F0 00
0xFFFF 0001:	0x00 00 00 02
0xFFFF 0002:	0x00 00 00 03
0xFFFF 0003:	0x00 00 00 04
0xFFFF 0004:	0x00 00 00 00
0xFFFF 0005:	0x00 00 00 05
0xFFFF 0007:	0x00 00 00 06
0xFFFF 0008:	0x00 00 00 07
0xFFFF 0009:	0x00 00 00 08
:	
0xFFFF 0010:	0x00 00 00 01
0xFFFF 0011:	0x00 00 00 02
0xFFFF 0012:	0x00 00 00 03
0xFFFF 0013:	0x00 00 00 04
0xFFFF 0014:	0x00 00 00 42
:	
0xFFFF EFFF:	0x00 00 00 42
0xFFFF F000:	0x00 00 00 03

Følgende psaudokode er en del av et større program. Kodesnutten starter på adresse 0000 FFFD i programminnet. Svar på spørsmåla ut fra tilgjengelig informasjon.

```
1 0x0000 FFFD: MOVC R10, 0x0000;
2 0x0000 FFFE: MOVC R9, 0x0000;
3 0x0000 FFFF: LOAD R2, R0;
4 0x0001 0000: LOAD R1, R2;
5 0x0001 0001: CMP R9, R1;
6 0x0001 0002: BZ; R16
7 0x0001 0003: LOAD R8, R17;
8 0x0001 0004: ADD R9, R8; R9;
9 0x0001 0005: DEC R1, R1
10 0x0001 0006: INC R17, R17;
11 0x0001 0007: CMP R1, R10;
12 0x0001 0008:      BNZ R18;
13 0x0001 0009: STORE R9, R19;
```

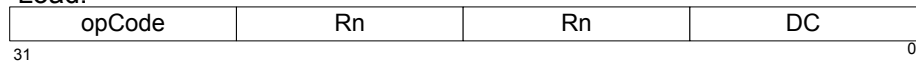
Forklar kva som skjer i koden. Kva verdi vil være lagra i minneadresse 0xFFFF EFFF etter at koden har kjørt?

d)

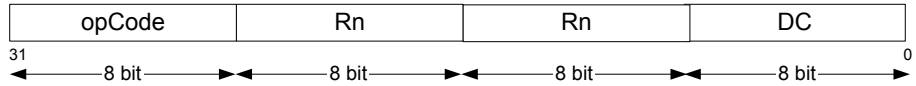
I ei anna køyring blir alle verdier (register og minne) sett tilbake til gitt utgangspunkt med unntak av minneadresse 0xFFFF F000 som no blir gitt verdien: 0xFFFF 0004 (0xFFFF F000: 0x00 00 00 04). Kva verdi vil R9 ha viss programmet no blir køyrt på ny?

Load/store:

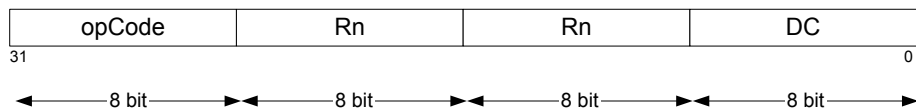
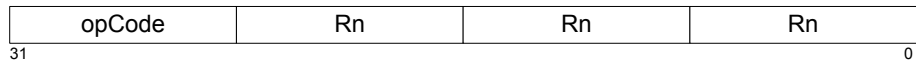
Load:



Store:

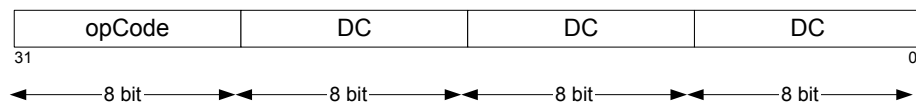


ALU:

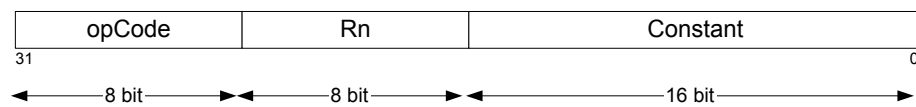


Spezial:

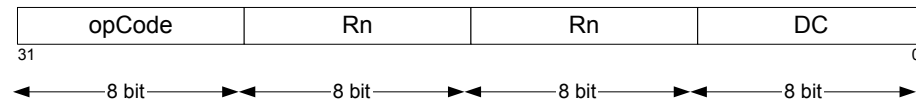
NOP:



MOVC:

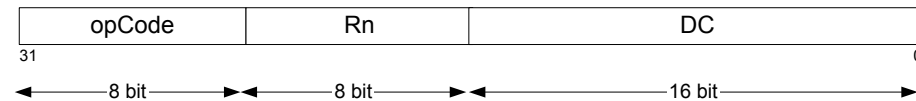


CP:

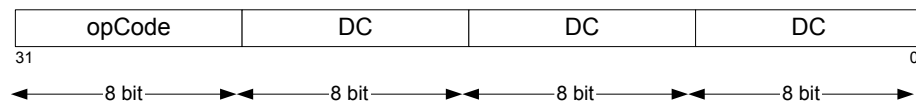


Flow control:

BZ/BNZ



RT



Rn: any user register, R0 - R31

DC: Don't care: any data memory location

Figur 5 Instruction format SKYNETi42

Instructions set:

LOAD: Load data from memory.

load R_i, R_j Load register R_i from memory location in R_j .

STORE: Store data in memory.

store R_i, R_j Store register R_i in memory location in R_j .

ALU: Data manipulation, register-register operations.

ADD R_i, R_j, R_k **ADD**, $R_i = R_j + R_k$. Set Z-flag if result =0.

NAND R_i, R_j, R_k Bitwise NAND, $R_i = \overline{R_j \cdot R_k}$. Set Z-flag if result =0.

OR R_i, R_j, R_k Bitwise OR, $R_i = R_j + R_k$. Set Z-flag if result =0.

INV R_i, R_j Bitwise invert, $R_i = \overline{R_j}$. Set Z-flag if result =0.

INC R_i, R_j Increment, $R_i = R_j + 1$. Set Z-flag if result =0.

DEC R_i, R_j Decrement, $R_i = R_j - 1$. Set Z-flag if result =0.

MUL R_i, R_j, R_k Multiplication, $R_i = R_j * R_k$. Set Z-flag if result =0.

CMP, R_i, R_j Compare, Set Z-flag if $R_i = R_j$

Special: Misc.

CP R_i, R_j Copy, $R_i < -R_j$ (copy R_j into R_i)

NOP Waste of time, 1 clk cycle.

MOVC R_i , constant Put a constant in register $R_i = C$.

Flow control: Branch.

BZ, R_i Conditional branch on zero (Z-flag = 1) , $PC = R_i$.

BNZ, R_i Conditional branch on non zero (Z-flag = 0), $PC = R_i$.

RT Return, return from branch.

R_i, R_j and R_k : Any user register.

DC: Don't care.

Figur 6 Instruction set SKYNETi42.

Vedlegg IJVM

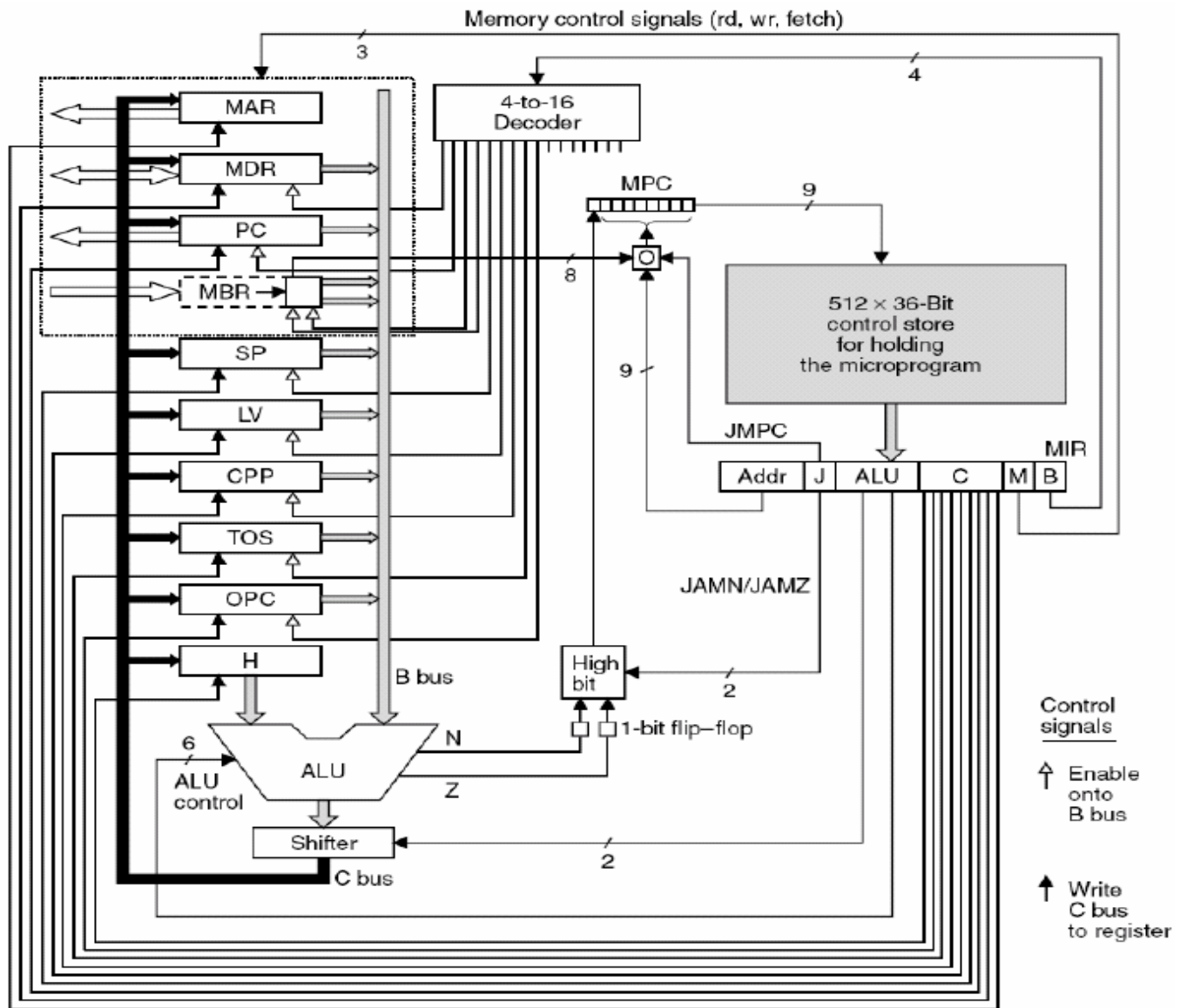


Figure 7 LJVM

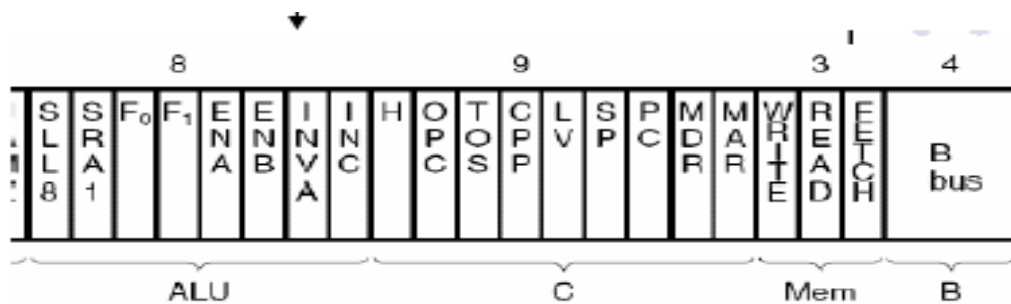
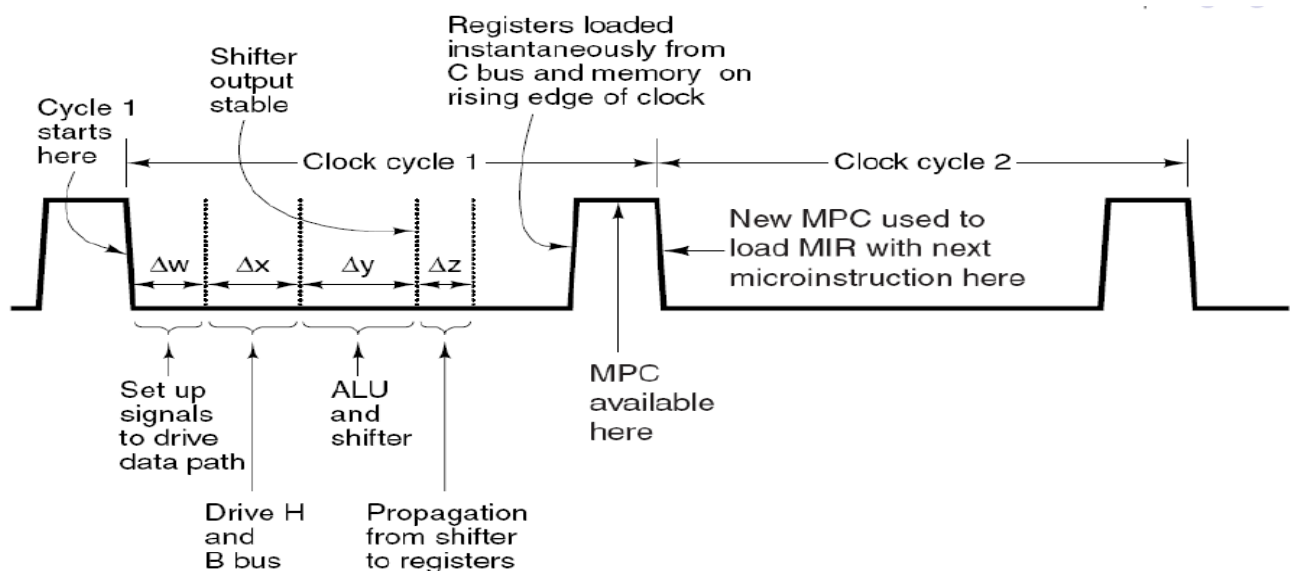


Figure 8 Microinstruction format.

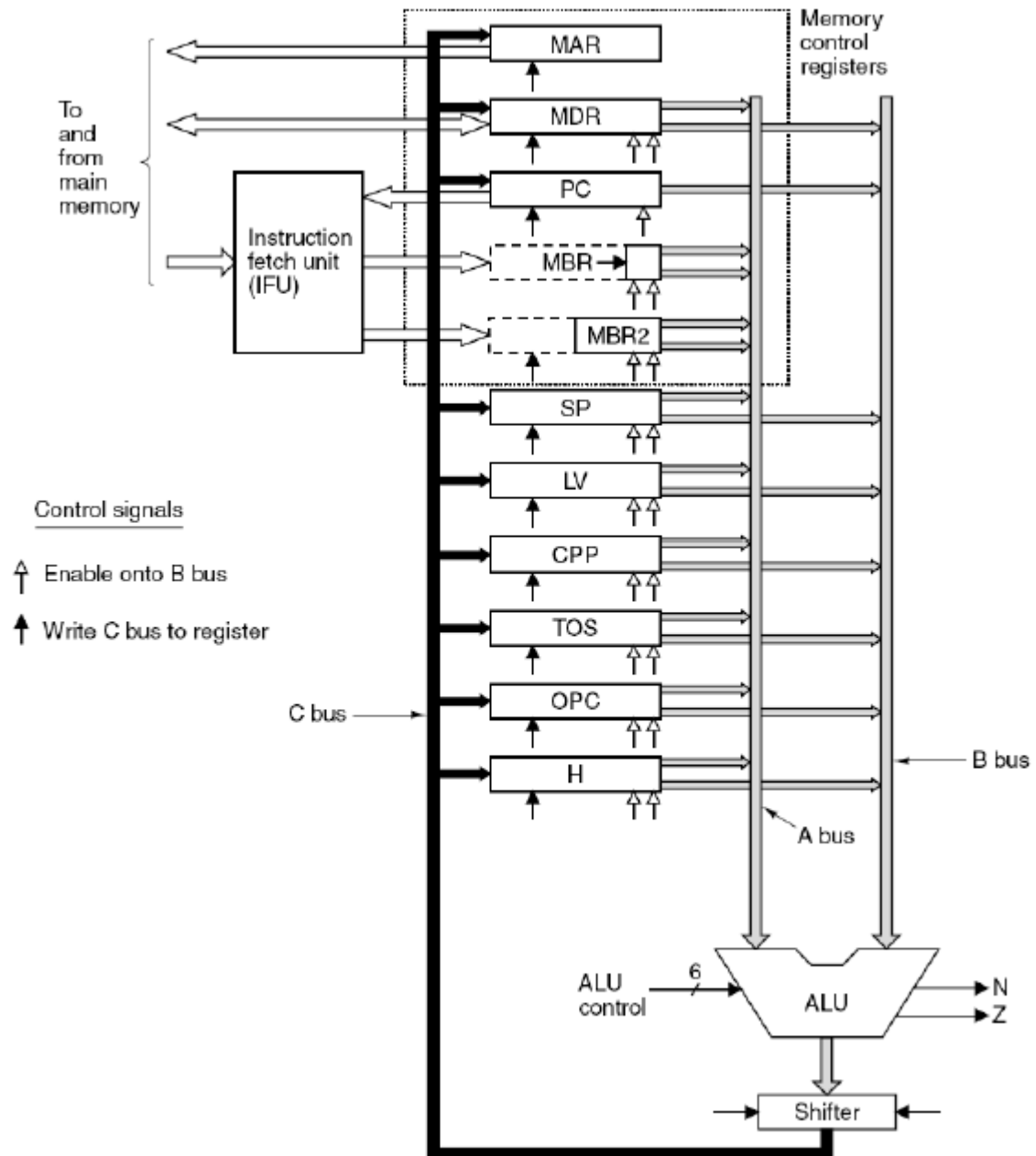
F_0	F_1	ENA	ENB	$\overline{\text{INVA}}$	INC	Function
0	1	1	0	0	0	A
0	1	0	1	0	0	B
0	1	1	0	1	0	\overline{A}
1	0	1	1	0	0	\overline{B}
1	1	1	1	0	0	A + B
1	1	1	1	0	1	A + B + 1
1	1	1	0	0	1	A + 1
1	1	0	1	0	1	B + 1
1	1	1	1	1	1	B - A
1	1	0	1	1	0	B - 1
1	1	1	0	1	1	-A
0	0	1	1	0	0	A AND B
0	1	1	1	0	0	A OR B
0	1	0	0	0	0	0
1	1	0	0	0	1	1
1	1	0	0	1	0	-1

SLR1	SLL8	Function
0	0	No shift
0	1	Shift 8 bit left
1	0	Shift 1 bit right

Figur 9 ALU functions.



Figur 10 Timing diagram.



Figur 11 MIC 2.