# Informe de prácticas

**CPU** monociclo

### Codificación elegida para cada una de las instrucciones.

Teniendo en cuenta el número de operandos que se recibe en cada instrucción y el tamaño del bus de datos que hemos empleado (16b) hemos intentado hacer una codificación sencilla ya que solo usaremos 4 tipos de instrucciones diferentes. En prácticas posteriores debemos modificar los opcodes para conseguir un uso más eficiente, que permita el aprovechamiento de los bit opcode.

Los cuatro tipos diferentes de instrucciones que usaremos son los siguientes:

### ALU

Registro destino (4b)	Registro OperandoA (4b)	Registro OperandoB (4b)	Opcode (4b)
1100100110 (10)	110 District of primitation (10)	Tropisoro operantes (10)	op • • • • • • • • • • • • • • • • • • •

Para las operaciones aritmético-lógicas usaremos un prefijo común  $\rightarrow$  0xxx. Para cada una de las operaciones específicas emplearemos los 3 bits menos significativos (los que están como 'x')

Asignación = op. A:	0000
NOT:	0001
Suma:	0010
Resta:	0011
AND:	0100
OR:	0101
Cambio de signo op. A:	0110
Cambio de signo op. B:	0111

### CARGA

<b>5</b> (41)		0 1 (41)
Registro (4b)	Valor constante (8b)	Opcode (4b)

La instrucción cargará en la dirección de *registro* introducida el valor constante. El opcode para la instrucción de carga  $\rightarrow$  1000

### • SALTO ABSOLUTO

Dirección de salto (1	10b)	Opcode (6b)	

La instrucción moverá el *program counter* (PC) a la *Dirección de salto*. El opcode que se ha elegido es → 101001

### SALTO CONDICIONAL

q = PC

Dirección de salto (10b)	Opcode (6b)

La instrucción moverá el program counter (PC) a la Dirección de salto siempre y cuenado se cumpla una condición, es decir, que el falg de control Z esté activado(1). El otro caso, la ejecución del programa se desarrollara de forma secuencial, es decir, PC+1. El opcode que se ha elegido es  $\rightarrow$  101010

### Instrucciones cuyo funcionamiento ha sido verificado.

En las imagenes del *GTKWAVE* las señales marcadas con (\*) equivalen a las siguientes:

```
wa3 = registro
wd3 = valor
rd1 = operandoA
rd2 = operandoB
y = resultadoALU
0001 0000 0101 1000
                           #Cargamos 5 en Reg.1
0111_0000_0010_1000
                           #Cargamos 2 en Reg.7
1000_0000_0010_1000
                           #Cargamos 2 en Reg.8
1001_0111_1000_0011
                           #Restamos Reg 7 y 8 en Reg.9
                           #Saltamos (cond.) a la pos 0 de memoria
0000_0000_0010_1010
0001_0000_0010_1000
                           #Cargamos 2 en Reg.1
0010_0000_0011_1000
                           #Cargamos 3 en Reg.2
```

Signals	Waves																				
Time	)	100	ns	200	ns	300 r	ns 400	ns !	500	ns 600	ns	700 n	is 800	ns 90	00	ns 1	us	1100 n	s 1200	ns 13	00 ns
reset =1																					
clk=1							Л						Л	П					Л		
q[9:0] =0 <sup>(*)</sup>	0	(1		2	(3		(4	0	(1	)(2		3	(4	0	<u>/</u> 1	2		(3	(4	0	1
zero =0																					
opcode[5:0] =011000	011000	10	1000		00	0011	101010	011000	10	1000		000011	101010	011000	10	1000		000011	(101010	011000	101000
wa3[3:0] =0001(*)	0001	01	11	1000	(10	101	0000	0001	01	11 (1000		1001	0000	0001	01	11 (100	0	1001	0000	0001	0111
wd3[7:0] =XXX (*)	5	2			0		XXX	5	2			0	XXX	5	2			(O	XXX	5	2
rd1[7:0] =xx (*)	хх				02	!	хx					02	хx					02	хx		
rd2[7:0] =00 (*)	00				0.2	1	00					02	00					02	00		
y[7:0] =xx (*)	xx				00	)	хх					00	хx					00	хx		

# **Tipo de unidad de control implementada.** Unidad de control combinacional(cableada)

## Dificultades encontradas para la realización.

- -Tiempos de sincronización
- -Codificación de las instrucciones sobre todo las instrucciones de *ALU* para que no hubiera solapamiento con el uso de otras.
- -Conflicto en la propagación de bits *Don't Care*-Uso de *GTKWAVE* para depurar el CPU monociclo