

Arquitectura de Computadores Control cableado Práctica 3

2º Curso – Graduado en Ingeniería Informática





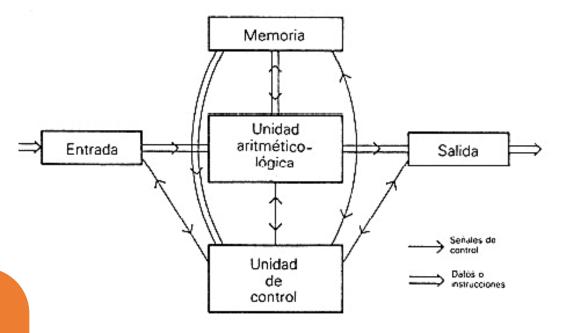
Camino de datos y unidad de control de una computadora

VISIÓN GLOBAL

La unidad de control como bloque de la Estructura Von Neuman

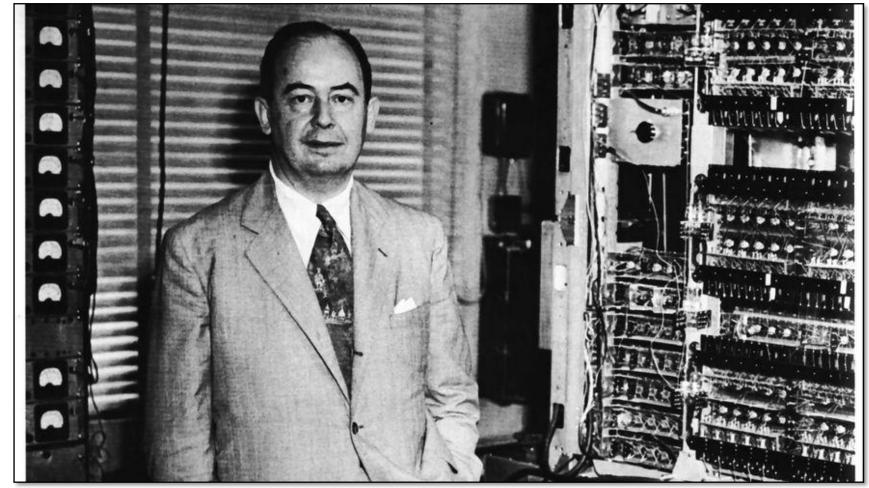
- Unidad de cálculo
- Unidad de memoria
- Unidad de Entrada/Salida
- Unidad de control

El modelo de Von Neumann también conocido como Arquitectura Von Neumann o arquitectura Princeton es, como su nombre lo indica, una arquitectura de computadoras, es decir un modelo conceptual que muestra cómo funciona una computadora (Máquina electrónica digital programable para el tratamiento automático de la información, capaz de recibirla, operar sobre ella mediante procesos determinados y suministrar los resultados de dichas operaciones) y la forma en la que se interconectan los componentes de hardware.



Esquema de Von Neumann.





John von Neumann, participante en el Proyecto Manhattan y responsable del concepto de "programa almacenado en memoria"

- •John Von Neumann fue un matemático de origen húngaro que trabajó en el Proyecto Manhattan, el desarrollo de la bomba atómica de Estados Unidos durante la Segunda Guerra Mundial
- •El trabajo necesitaba realizar grandes cálculos y el desarrollo de ordenadores fue indispensable
- •Von Neumann contribuyó enormemente al desarrollo de los computadores y posibilitó el desarrollo de computadoras cuyos programas se almacenaban en memoria.

Nuestros ordenadores personales, *smartphones* y *tablets* pueden **ejecutar cualquier programa** que les instalemos. Prácticamente, cualquier dispositivo que tenemos hoy a nuestro alcance es, en el fondo, un **ordenador de propósito general** cuyo ámbito de uso o aplicación lo marca el *software* que está utilizando.



Función de la Unidad de control

Asegurar la ejecución de los programas (en Memoria principal)

Generación de las secuencias de microordenes para la ejecución de todas y cada una de las instrucciones de la computadora.

2 Ejecución de la siguiente instrucción del programa





Técnicas de diseño de la Unidad de control

CABLEADA

- Como Circuito Secuencial Síncrono
 - Tedioso y rígido
 - Dificil de analizar
 - Dificultad de detectar errores
 - Minimiza el número de biestables
 - Es de ejecución rápida
- Mediante Registros de desplazamiento
 - Mas sencillo
 - Flexible
 - Fácil de analizar
 - Minimiza la lógica adicional
 - Bastante rápida
- Mediante Decodificadores de Tiempo e Instrucción
 - Sencilla de diseñar
 - Bastante flexible
 - Fácil de analizar
 - Posee bastante lógica combinacional
 - Es rápida

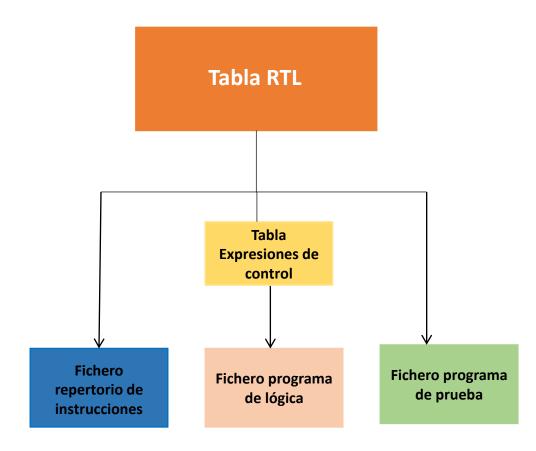
MICROPROGRAMADA

- Mediante la utilización de una ROM de Control
 - Muy fácil de diseñar
 - Muy flexible
 - Fácil de analizar
 - Es costosa en circuitería (ROM, Registros y L.C.)
 - Es la mas lenta





Elementos esenciales para la creación de nuevas instrucciones en control cableado en SiCoMe





Repertorio de instrucciones

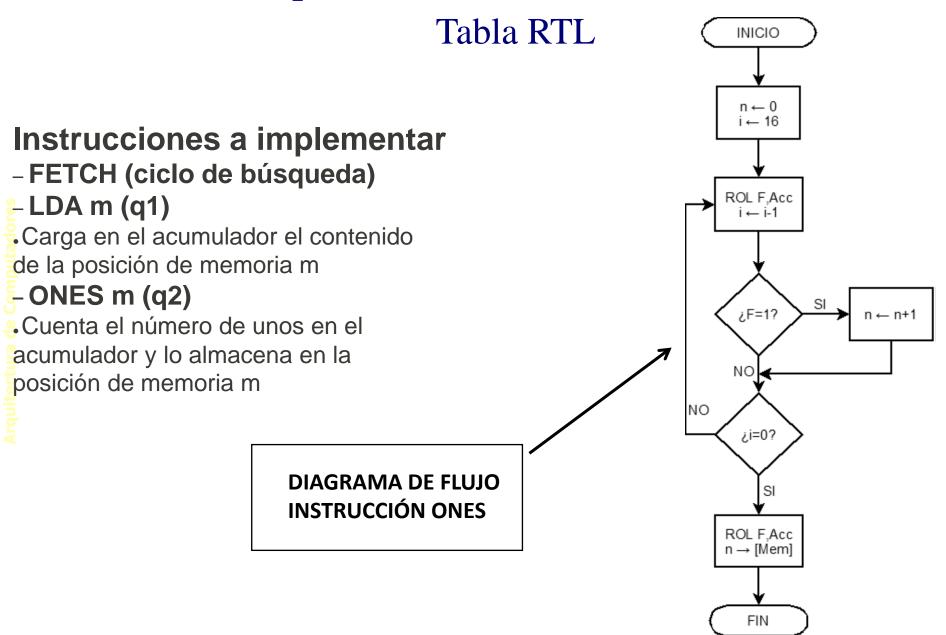


Tabla RTL

Generación de las microordenes:

- * Dependiendo de la instrucción (qi)
- * Dependiendo del tiempo (ti)
- * dependiendo de alguna condición

CICLO	MICROOPERACIONES	SIGUIENTE
ADDR(ONES)+0	0→QR; 16→SC	Incremento
ADDR(ONES)+1	QR→GPR	Incremento
ADDR(ONES)+2	ROL F,Acc; SC−1→SC	Incremento
ADDR(ONES)+3	GPR+1→GPR (si F=1)	Incremento
ADDR(ONES)+4		Si Zsc=0 bifurca a ADDR(ONES)+2 Si Zsc=1 Incrementa
ADDR(ONES)+5	ROL F,Acc; GPR→M	Bifurca a ADDR(FETCH)

CONDICIONES	MICROOPERACIONES	SIGUIENTE		
FETCH				
t ₀	PC→MAR	SR+1 ← SR		
t ₁	$PC+1 \rightarrow PC; M \rightarrow GPR$	SR+1→SR		
t ₂	GPR(OP)→OPR; GPR(AD)→MAR	SR+1→SR		
LDA				
q ₁ ·t ₃	0→ACC; M→GPR	SR+1→SR		
$q_1 \cdot t_4$	$GPR+ACC{\rightarrow}ACC$	0→SR		
ONES				
\mathbf{q}_2 - \mathbf{t}_3	0→QR; 16→SC	SR+1→SR		
q_2 · t_4	QR→GPR	SR+1→SR		
q ₂ ·t ₅	ROL F,Acc; SC−1→SC	SR+1→SR		
q ₂ ·t ₆ ·F	GPR+1→GPR			
$q_2 \cdot t_6 \cdot Z_{SC}$		SR+1→SR		
q ₂ ·t ₆ ·Z _{8C} '		√ (5→SR)		
q ₂ ·t ₇	ROL F,Acc; GPR→M	0→SR		

Registro de secuencia temporal: Contador

- Cuenta hacia arriba
- Clear
- Carga paralela

EXPRESIONES DE CONTROL

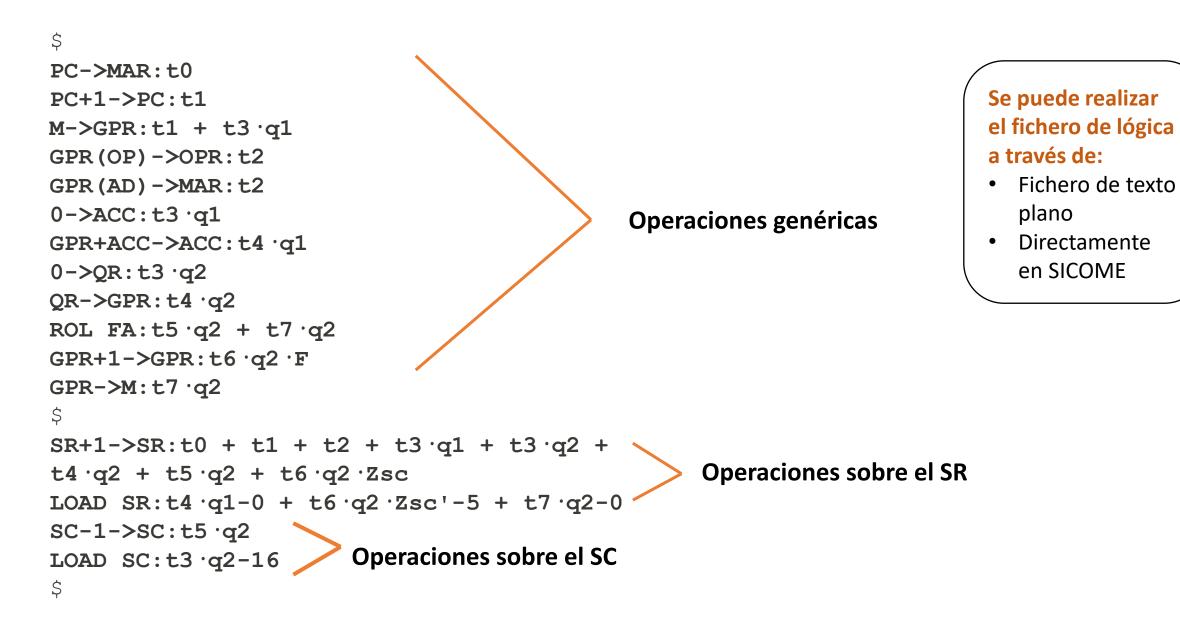
$$0 \rightarrow SR$$
$$5 \rightarrow SR$$

MICROOPERACIÓN	EXPRESIÓN DE CONTROL	
OPERACIONES GENÉRICAS		
PC→MAR	t _o	
PC+1→PC	t ₁	
M→GPR	$t_1 + q_1 \cdot t_3$	
$GPR(OP) \rightarrow OPR$	t ₂	
$GPR(AD) \rightarrow MAR$	t ₂	
0→ACC	$q_1 \cdot t_3$	
$GPR+ACC \rightarrow ACC$	$q_1 \cdot t_4$	
0→QR	q₂·t₃	
QR→GPR	q₂·t₄	
ROL F,Acc	$q_2 \cdot t_5 + q_2 \cdot t_7$	
GPR+1→GPR	q₂·t₀·F	
GPR→M	$q_2 \cdot t_7$	
OPERACIONES SOBRE EL SR		
$SR+1 \rightarrow SR$	$t_0 + t_1 + t_2 + q_1 \cdot t_3 + q_2 \cdot t_3 + q_2 \cdot t_4 + q_2 \cdot t_5 + q_2 \cdot t_6 \cdot Z_{80}$	
LOAD SR	$q_1 \cdot t_4(0) + q_2 \cdot t_6 Z_{3C'}(5) + q_2 \cdot t_7(0)$	
OPERACIONES SOBRE EL SC		
SC−1→SC	q ₂ ·t ₅	
LOAD SC	q ₂ ·t ₃ (16)	

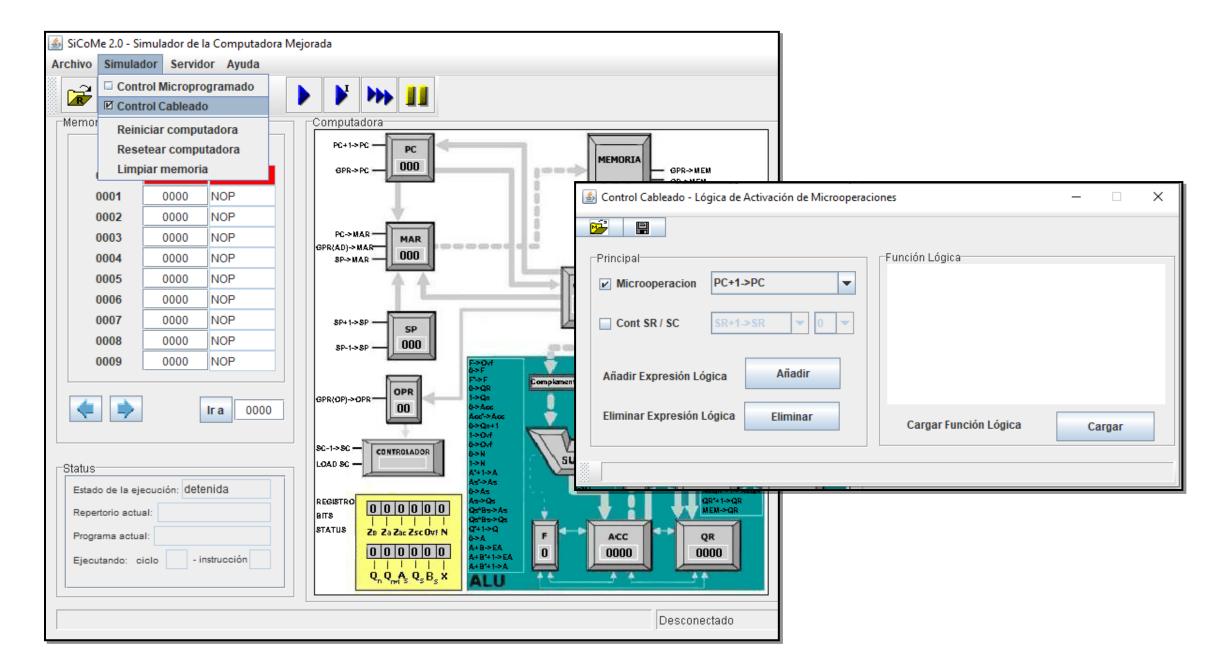
EXPRESIONES DE CONTROL - FICHERO DE LÓGICA

plano

en SICOME



CONTROL CABLEADO - LÓGICA DE ACTIVACIÓN DE MICROOPERACIONES



CONTROL CABLEADO - REPERTORIO Y PROGRAMA

Repertorio

```
HALT false 0 q0
LDA true 2 q1
ONES true 5 q2
```

Programa de prueba

```
0 1C75
@
10
@
LDA 0
ONES 1
HALT
```