

به نام خدا



آز معماری – دکتر سربازی آزاد

دانشکده مهندسی کامپیوتر

دانشگاه صنعتی شریف

گزارش آزمایش ۳

اعضای گروه:

میترا قلی پور-۴۰۱۱۰۶۳۶۳

نیکا قادری-۴۰۱۱۰۶۳۲۸

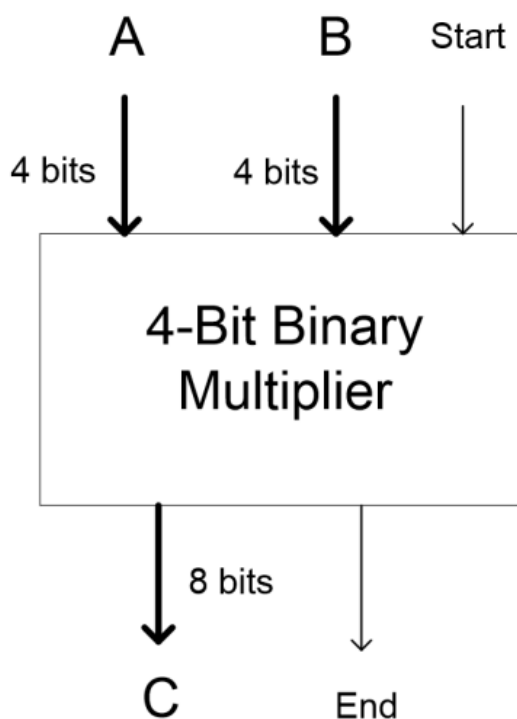
ملیکا علیزاده-۴۰۱۱۰۶۲۵۵

هدف و نتیجه مورد انتظار

در این آزمایش به طراحی و ساخت مدار ضرب کننده ۴ بیتی ممیز ثابت می پردازیم. این ضرب کننده دو عدد ۴ بیتی و یک سیگنال شروع به عنوان ورودی دارد و خروجی آن یک عدد ۸ بیتی و یک سیگنال پایان است که پس از فعال شدن سیگنال شروع، حاصل ضرب تا حداکثر ۷ کلاک بدست می آید و سیگنال پایان فعال می شود.

شرح آزمایش

با فعال شدن سیگنال Start، ضرب کننده شروع به کار کرده و حاصل ضرب دو عدد ورودی چهار بیتی A و B را به روش shift & add محاسبه می کند. پس از اتمام عملیات، حاصل ضرب ۸ بیتی را روی خط C قرار داده و با فعال کردن سیگنال End پایان عملیات را اعلام می کند.

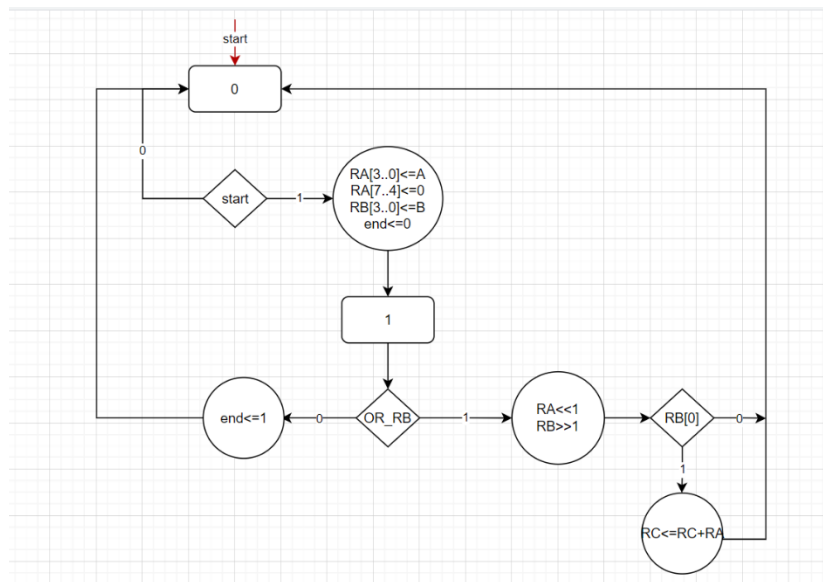


بلوک ضرب کننده چهار بیتی

بخش اول: طراحی کلی مدار ضرب کننده ۴ بیتی و طراحی ASM

ابتدا باید نیازهای مدار را بررسی کنیم. دو عدد ۴ بیتی (۲ بیت برای قسمت صحیح و ۲ بیت برای اعشار در نظر گرفته شده است). به عنوان ورودی که بدون علامت هستند و یک خروجی ۸ بیتی (۴ بیت برای قسمت صحیح و ۴ بیت برای اعشار در نظر گرفته شده است). داریم. حال چون ضرب کننده با الگوریتم shift & add ساخته شده است باید از شیفت رجیستر استفاده کنیم تا بتوانیم عوامل ضرب را شیفت دهیم که این رجیسترها دارای قابلیت بارگذاری موازی و شیفت هستند. همچنین یک سیگنال ورودی (start) برای اعلام شروع ضرب داریم و یک سیگنال (end) نیز برای اعلام اتمام عملیات ضرب نیاز است. سیگنال شروع به صورت push button گذاشته شده است پس فقط در لحظه کلیک کردن یک می شود و پس از آن تا زمانی که دوباره کلیک شود صفر خواهد بود.

حال برای اینکه طبق چارت زیر مدار را پیاده سازی کنیم باید اجزای آن را در نظر بگیریم:



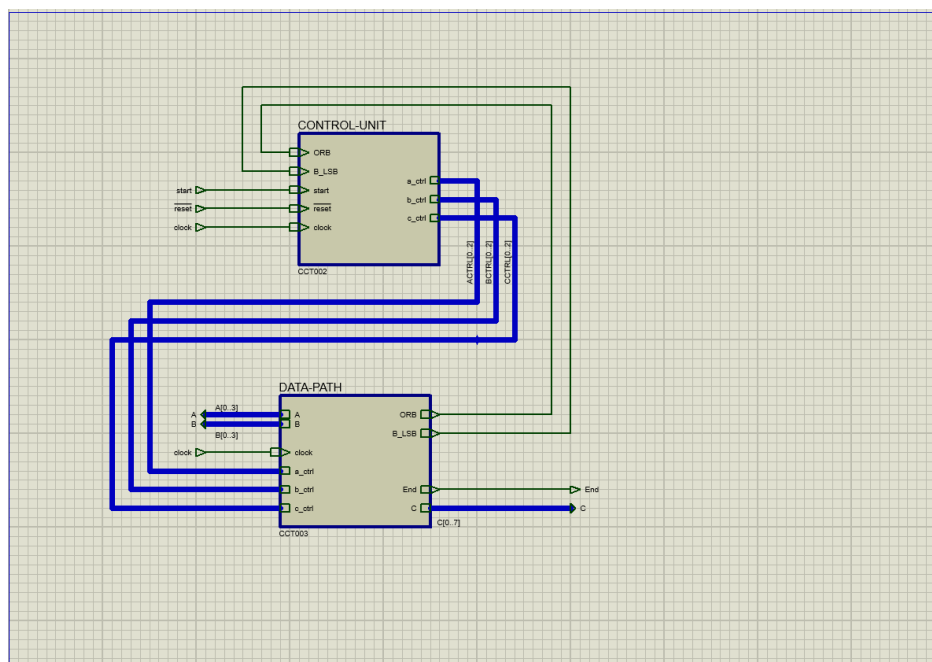
چارت طراحی شده

طبق این چارت زمانی که سیگنال شروع یک شود، مقادیر اولیه ورودی ها در رجیسترها لود می شود پس باید ساخت مدار از شیفت رجیستر ۴ بیتی استفاده کنیم و چون عامل اول باید بدون از دست دادن اطلاعات قابلیت شیفت داشته باشد باید از شیفت رجیستر ۸ بیتی استفاده کنیم پس ورودی اول را در ۴ بیت کم ارزش آن لود می کنیم و باقی بیت ها را صفر می کنیم. همچنین باید سیگنال پایان را صفر کنیم. نتیجه نهایی را نیز در یک شیفت رجیستر به نام C قرار می دهیم و همواره در این رجیستر جمع مقدار آن با مقدار شیفت داده شده رجیستر اول قرار می گیرد. در مرحله بعد چند اتفاق به صورت همزمان انجام می شود. اگر تمام بیت های عامل دوم صفر شود یعنی عملیات به پایان رسیده و مقدار سیگنال پایان یک می شود و نتیجه حاصل می شود. و اگر عملیات به

پایان نرسید عامل اول به چپ و عامل دوم به راست شیفت می‌خورد. و در صورت یک بودن بیت آخر عامل دوم باید مقدار نهایی را با مقدار شیفت داده شده رجیستر اول جمع کنیم.

بخش دوم: ساخت مدار

برای ساخت مدار، ما آن را به دو بخش اصلی تقسیم کردیم یعنی data path و control unit. در بخش data path بخش‌های اصلی مدار قرار دارد و در بخش control unit سیگنال‌های کنترلی بخش اصلی وجود دارد که در نهایت به data path می‌روند.



درون ضرب‌کننده ۴ بیتی

مسیر داده

برای ساخت این بخش باید از تراشه‌های زیر استفاده کنیم:

۷۴۱۹۴ که یک شیفت رجیستر ۴ بیتی است که ۴ عمل را با توجه به مقدار سلکت آن به صورت زیر انجام می‌دهد:

s1s0

00 → NOP

01 → shift left

10 → shift right

11 → load

همچنین این تراشه دارای یک ریست آسنکرون و یک بیت برای ورودی شیفت که صفر گذاشتیم.

۷۴۱۹۸ که یک شیفت رجیستر ۸ بیتی است و ۴ عمل را با توجه به مقدار سلکت آن به صورت زیر انجام می‌دهد:

s1s0

00→NOP

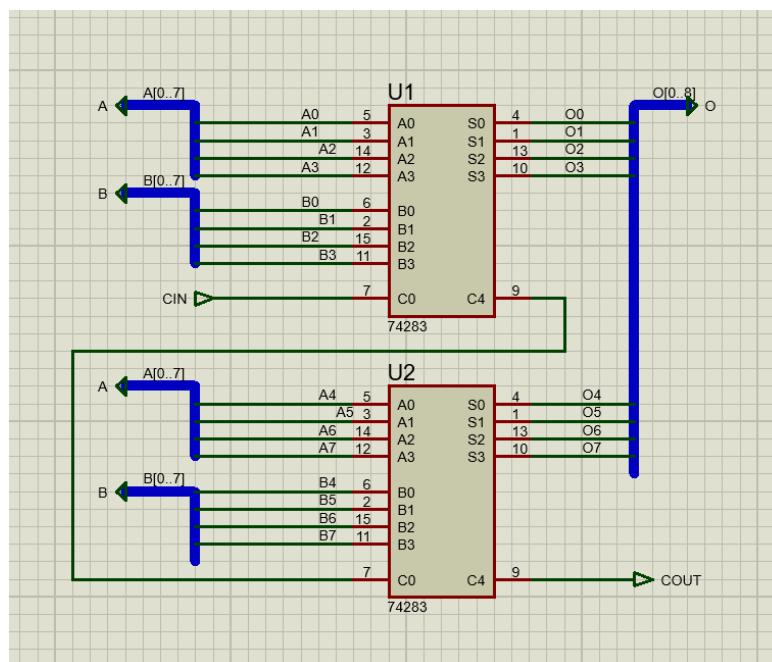
01→shift left

10→shift right

11→load

همچنین این تراشه دارای یک ریست آسنکرون و یک بیت برای ورودی شیفست که صفر گذاشتیم.

۷۴۲۸۳ که یک جمع کننده ۴ بیتی است که برای ساخت یک جمع کننده ۸ بیتی از دوتای آنها استفاده کردیم.

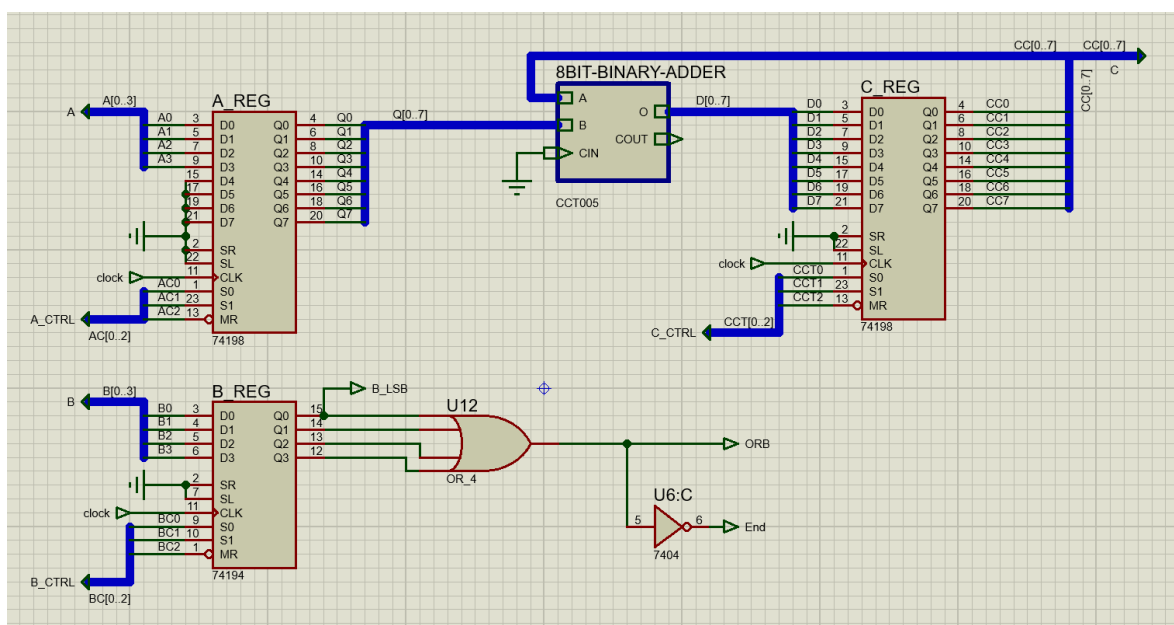


جمع کننده ۸ بیتی

همچنین از گیت های not و or با ۴ ورودی استفاده شده است.

حال با استفاده از این گیت ها و تراشه ها در این بخش داریم: A یک شیفست رجیستر ۸ بیتی برای ورودی اول که ۴ بیت آن را در ۴ بیت کم ارزش این شیفست رجیستر قرار می دهیم و ۴ بیت پر ارزش را صفر می گذاریم. B یک شیفست رجیستر ۴ بیتی برای ورودی دوم که با استفاده از بیت کم ارزش آن (سیگنال کنترلی برای جمع) و تمام or

بیت‌های آن (سیگنال کنترلی برای چک کردن پایان عملیات) و در نهایت با **not** کردن آن (سیگنال کنترلی پایان عملیات) میتوان به سیگنال‌های کنترلی دست یافت.



تصویر مسیر داده

واحد کنترل

برای این بخش از گیت‌های **and** و **or** و **not** و تراشه ۷۴۷۴ که یک **dff** است استفاده کردیم تا بتوانیم سیگنال‌های کنترلی را برای مسیر داده تولید کنیم. از **dff** برای نگهداری وضعیت فعلی مدار استفاده می‌کنیم. از سیگنال‌های کنترلی ساخته شده در این بخش به عنوان سلکت برای شیفت رجیسترهای **A, B, C** استفاده می‌کنیم. همچنین یک سیگنال ریست نیز برای **dff** نیاز است. در نهایت حالت‌های زیر بدست می‌آید:

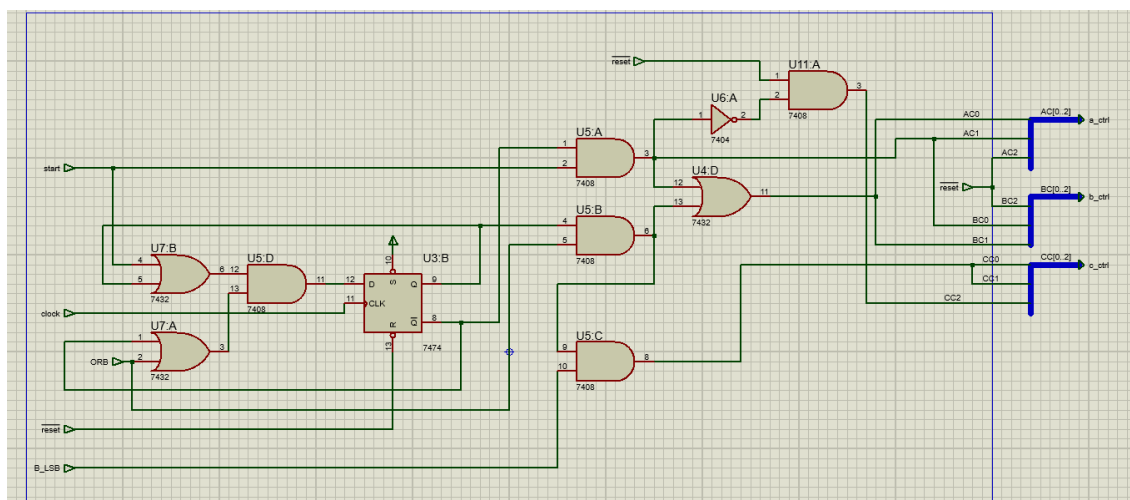
$$\begin{aligned} loadA &= loadB = clearC = \bar{Q} \times S \\ loadC &= Q \times OR(B) \times B[0] \\ shiftC &= 0 \rightarrow \text{never be shifted} \\ shiftA &= shiftB = Q \times OR(B) \\ clearA &= clearB = 1 \rightarrow \text{never be cleared} \end{aligned}$$

در نهایت با جدول حالت می‌توانیم به حالت‌های زیر برای خطوط سلکت هر رجیستر برسیم:

$$\begin{aligned} A:s0 &= loadA + shiftA \\ A:s1 &= loadA \\ B:s0 &= loadB = As1 \\ B:s1 &= loadB + shiftB = As0 \\ C:s0 &= loadC \end{aligned}$$

$$C:s1 = loadC$$

در نهایت با توجه به این روابط مدار بخش کنترل به این صورت ساخته می‌شود:



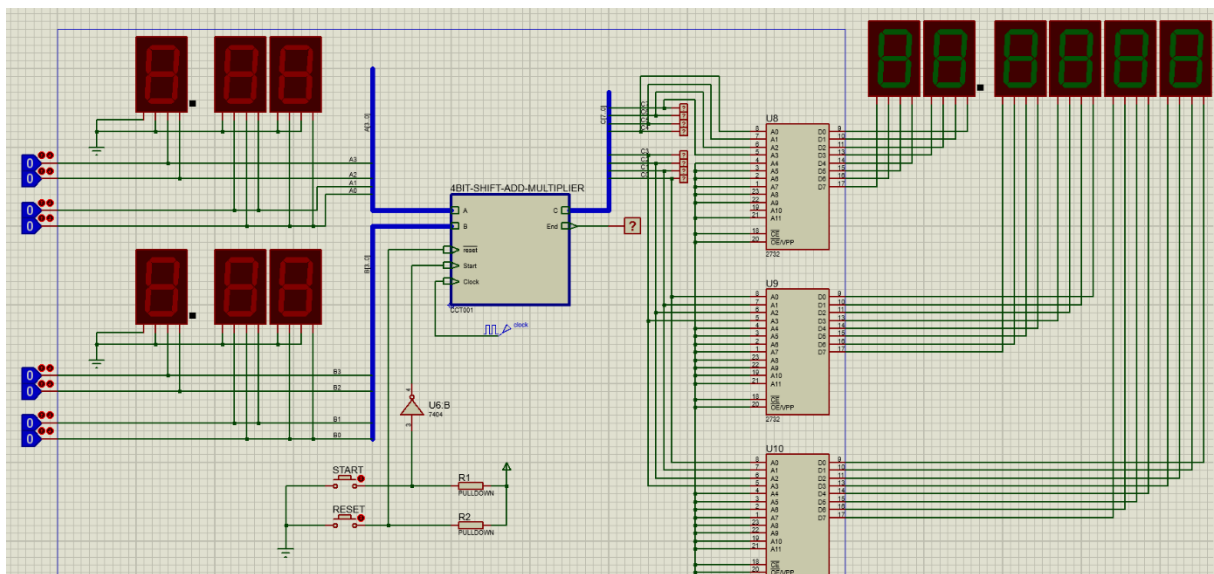
مدار واحد کنترل

مدار اصلی ضرب کننده

حال با استفاده از این دو بخش کنترل و مسیر داده می‌توانیم ماژول اصلی را به این صورت بسازیم. برای نمایش ورودی‌ها و خروجی‌ها از نمایشگرهای 7seg استفاده می‌کنیم. برای اعداد ورودی قسمت غیراعشاری به صورت مستقیم متصل شده‌اند. قسمت اعشاری نیز به این صورت وصل شده‌اند که اگر کم ارزش ترین بیت روشن باشد ۰.۲۵ را خواهیم داشت و اگر بیت دوم روشن باشن ۰.۵ را خواهیم داشت و اگر هر دو ۰.۷۵ را خواهیم داشت. برای نمایش خروجی‌ها از سه EPROM (تراشه ۲۷۳۲) استفاده کرده‌ایم که اینجا مثل یک دیکودر عمل می‌کنند. دوتای آنها برای دیکود کردن ۴ بیت اعشار و دیگری برای دیکود کردن قسمت صحیح جواب است. برای اینکار ابتدا تمام حالت‌های ممکن را برای اعداد بدست می‌آوریم و سپس با تبدیل این حالت‌ها به فایل intel hex و دادن این فایل به عنوان ورودی به EPROM‌ها خروجی مورد نظر را نمایش می‌دهیم.

	A	B	C	D	E	F	G	H	I
1	0	0	0	0	0.00	00		0.00	
2	0	0	0	1	0.0625	06	25	1.01	
3	0	0	1	0	0.125	12	50	2.02	
4	0	0	1	1	0.1875	18	75	3.03	
5	0	1	0	0	0.25	25	00	4.04	
6	0	1	0	1	0.3125	31	25	5.05	
7	0	1	1	0	0.375	37	50	6.06	
8	0	1	1	1	0.4375	43	75	7.07	
9	1	0	0	0	0.5	50	00	8.08	
10	1	0	0	1	0.5625	56	25	9.09	
11	1	0	1	0	0.625	62	50	10.10	
12	1	0	1	1	0.6875	68	75	11.11	
13	1	1	0	0	0.75	75	00	12.12	
14	1	1	0	1	0.8125	81	25	13.13	
15	1	1	1	0	0.875	87	50	14.14	

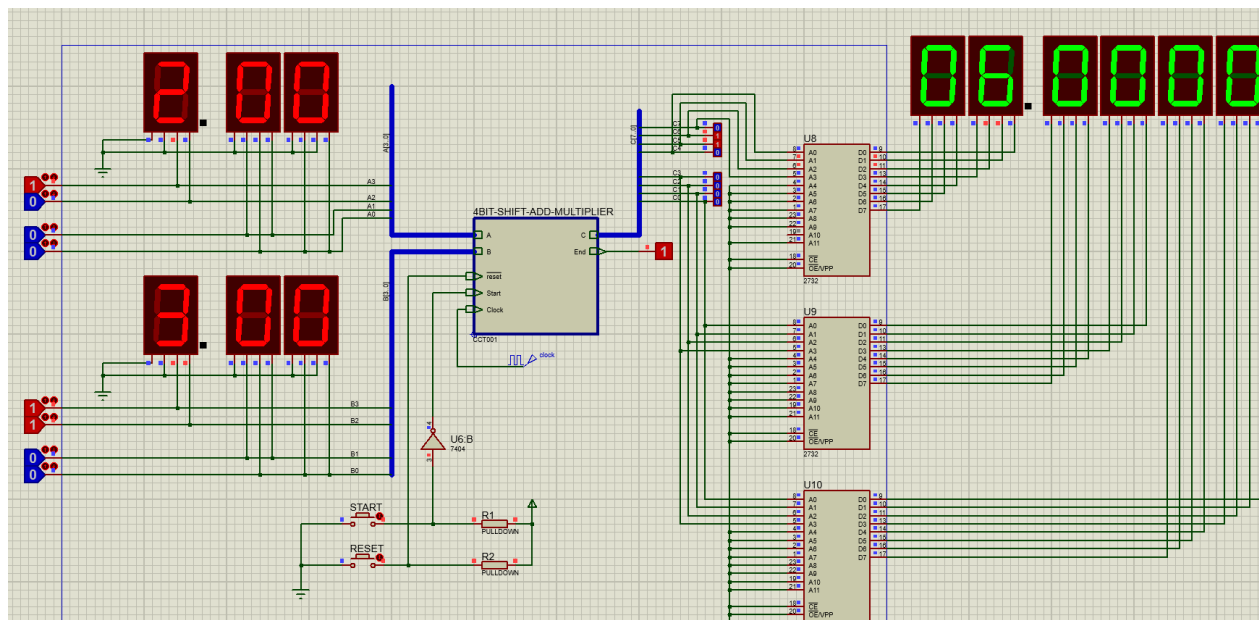
حالت‌های جواب



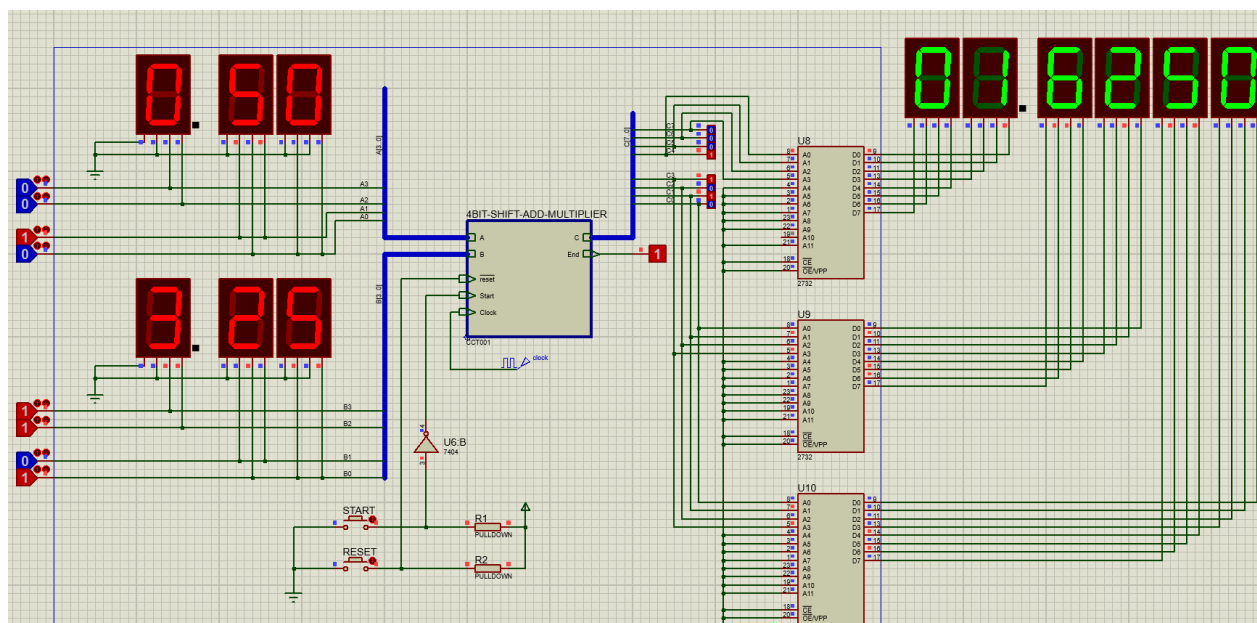
ماژول اصلی ضرب کننده ۴ بیتی

بخش سوم: تست

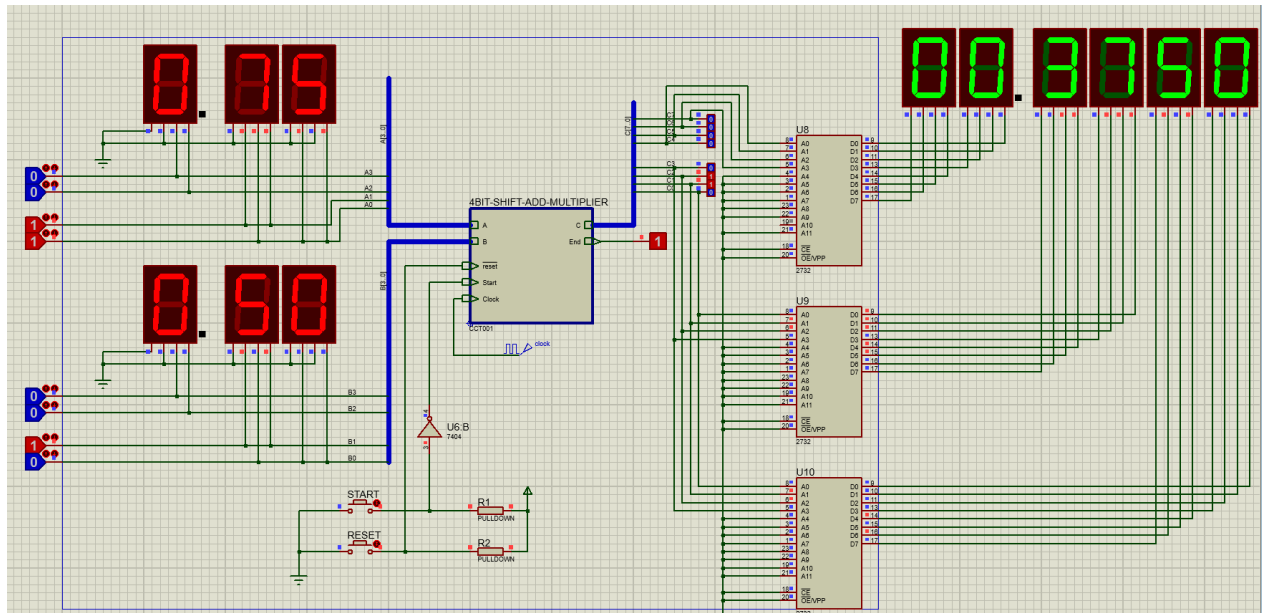
حال چند تست را برای نمایش نتیجه انجام میدهیم.



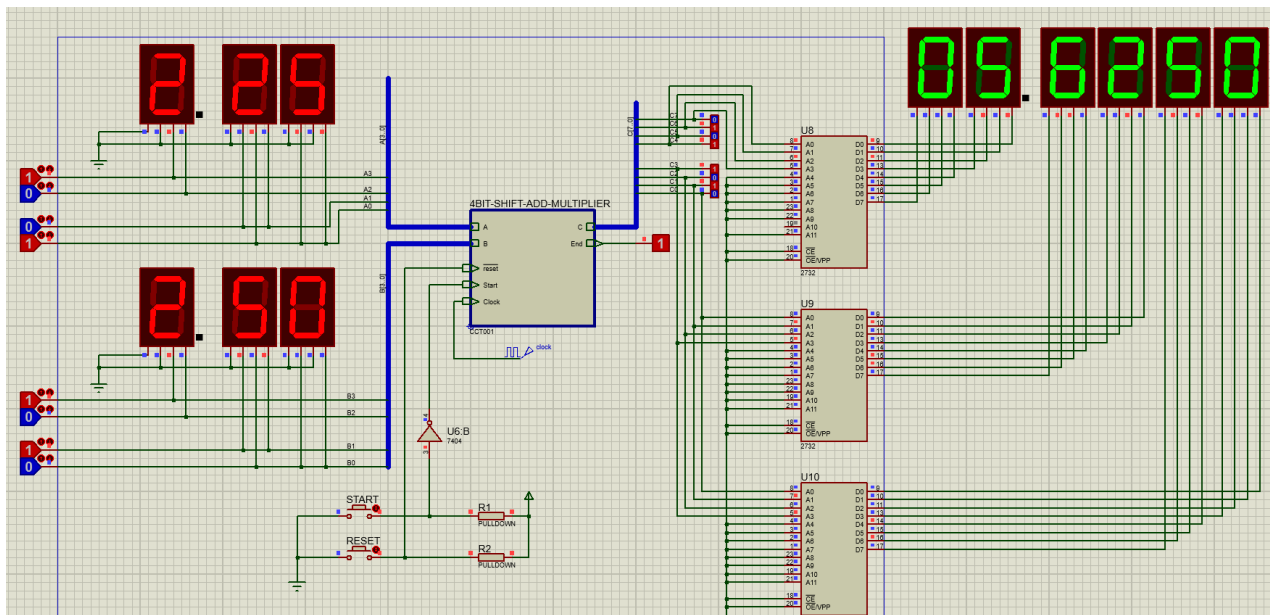
تست ۱



تست ۲



تست ۳



تست ۴