



پیادهسازی پردازنده ARM

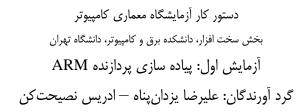
اهداف

- ۱- یادگیری مفاهیم اصلی معماری کامپیوتر
 - ۲- یادگیری مفاهیم خط لوله در پردازنده
- ۳- تاثیرات اجزای مختلف پردازنده در کارایی آن و نحوه افزایش آن
 - ۴- یادگیری طراحی سخت افزار
 - ۵- نحوه کدنویسی Verilog با قابلیت سنتز
 - ۶- نحوه عیبیابی و تست مدارهای سخت افزاری طراحی شده

توضيحات كلي

- ۱- در این آزمایش باید یک پردازنده ARM ساده که دارای ۱۳ دستور العمل اصلی است، پیادهسازی گردد.
- ۲- معماری اصلی این پردازنده را طراحی و کد Verilog آن را (با توضیحات کامل) به طور سنتزشدنی نوشته شود.
- ۳- ابتدا کد را با استفاده از ModelSim شبیه سازی و نتایج آن را در آزمایشگاه نشان دهید. سپس کد را با استفاده از Quartus II سنتز کنید (نتایج اجرای برنامه برروی برنامه برروی برد را برنامه بردی کنید (نتایج اجرای برنامه بردی برد باید در گزارش کار بیاید).
 - ۴- برای هر قسمت از این پردازنده (هر ماژول) باید یک ماژول تست نوشته و آن را شبیهسازی و تست نمایید.
- ۵- پس از طراحی تمامی ماژولهای پردازنده، ماژولها را به یکدیگر متصل نمایید و کل پردازنده را شبیهسازی و تست نمایید.
- 9- برای تست نهایی پردازنده یک ماژول سطح بالا (Testbench) طراحی کنید که کد دودویی یک عملیات (مانند حاصل جمع دو عدد) را داخل Program ROM قرار دهید و آن را خط به خط اجرا نمایید. تا در نهایت جواب نهایی حاصل شود.







مقدمه

ARM نوعی از معماری پردازندههای کامپیوتری است که بر طبق طراحی RISC CPU و توسط کمپانی بریتانیایی ARM Holding طراحی شدهاست. معماری ARM که دستورالعملهای ۳۲ بیتی را پردازش میکند از دهه ۱۹۸۰ تا به امروز در حال توسعه است.

شرکت ARM Holding تولیدکننده پردازنده نیست و در عوض گواهی استفاده از معماری ARM را به دیگر تولیدکنندگان نیمه هادی می فروشد. کمپانیها نیز به راحتی تراشههای خود را براساس معماری ARM تولید می کنند. از جمله شرکتهایی که پردازنده خود را براساس معماری ARM طراحی می کنند می توان به اپل 1 در تراشههای Ax، سامسونگ 2 در پردازندههای Snapdragon اشاره کرد.

تا سال ۲۰۱۷ بیش از ۱۰۰ میلیارد پردازنده ARM در جهان مورد استفاده قرار گرفته است. در ۴ سال منتهی به ۲۰۱۷، ۲۲ میلیارد از این پردازندهها در گوشیهای همراه، ۱۸ میلیارد در سیستمهای نهفته، ۷ میلیارد در مصارف صنعتی و ۳ میلیارد در دستگاههای خانگی مورد استفاده قرار گرفته است.

در جدول ۱ نسلهای مختلف معماری ARM لیست شده است. معماری ARMv1 که ساده ترین پردازنده ارائه شده توسط این شرکت است از نوع in-order و دارای یک خط لوله 8 ۳ مرحلهای شامل واکشی دستور 9 ، کدگشایی دستور و اجرا 9 است. در نسلهای مختلف پردازنده ARM براساس میزان کارایی مورد نیاز معماریهای متفاوتی ارائه شده است که برای مطالعه بیشتر میتوانید به لینک http://infocenter.arm.com/help/index.jsp مراجعه کنید.

Instruction set	Core	C	lores	Profile
Architecture	bit-width	Arm Holdings	Third-party	
ARMv1	32[a 1]	ARM1		Classic
ARMv2	32[a 1]	ARM2, ARM250, ARM3	Amber, STORM Open Soft	Classic
			Core[40]	
ARMv3	32[a 2]	ARM6, ARM7		Classic
ARMv4	32[a 2]	ARM8	StrongARM, FA526, ZAP	Classic

¹Apple

²Samsung

³Nvidia

⁴Tegra

⁵Qualcomm

⁶Pipeline

⁷Instruction Fetch (IF)

⁸Instruction Decode (ID)

⁹Execute





			Open Source Processor Core[41]	
ARMv4T	32[a 2]	ARM7TDMI, ARM9TDMI, SecurCore SC100		Classic
ARMv5TE	32	ARM7EJ, ARM9E, ARM10E	XScale, FA626TE, Feroceon, PJ1/Mohawk	Classic
ARMv6	32	ARM11		Classic
ARMv6-M	32	ARM Cortex-M0, ARM Cortex-M0+, ARM Cortex- M1, SecurCore SC000		Microcontroller
ARMv7-M	32	ARM Cortex-M3, SecurCore SC300		Microcontroller
ARMv7E-M	32	ARM Cortex-M4, ARM Cortex-M7		Microcontroller
ARMv8-M	32	ARM Cortex-M23,[42] ARM Cortex-M33[43]		Microcontroller
ARMv7-R	32	ARM Cortex-R4, ARM Cortex-R5, ARM Cortex- R7, ARM Cortex-R8		Real-time
ARMv8-R	32	ARM Cortex-R52		Real-time
ARMv7-A	32	ARM Cortex-A5, ARM Cortex-A7, ARM Cortex- A8, ARM Cortex-A9, ARM Cortex-A12, ARM Cortex-A15, ARM Cortex- A17	Qualcomm Krait/Scorpion, PJ4/Sheeva, Apple Swift	Application
ARMv8-A	32	ARM Cortex-A32		Application
	64/32	ARM Cortex-A35,[48] ARM Cortex-A53, ARM Cortex-A57,[49] ARM Cortex-A72,[50] ARM Cortex-A73[51]	X-Gene, Nvidia Project Denver 1/2, Cavium Thunder X[52][53][54], AMD K12, Apple Cyclone/Typhoon/Twister/H urricane/Zephyr/Monsoon/M istral, Qualcomm Kryo, Samsung M1/M2/M3 ("Mongoose")[55]	Application
ARMv8.1-A	64/32	TBA	ThunderX2[58]	Application
ARMv8.2-A	64/32	ARM Cortex-A55,[59] ARM Cortex-A75,[60] ARM Cortex-A76[61], Cortex-A65, Neoverse E1, Neoverse E1	Nvidia Carmel, Samsung M4[62]	Application
ARMv8.3-A	64/32	TBA	Apple Vortex/Tempest	Application
ARMv8.4-A	64/32	TBA		Application
ARMv8.5-A	64/32	TBA		Application





جدول ۱- لیست خانواده های پردازندهی ARM

برای پیادهسازی در درس آزمایشگاه معماری کامپیوتر دانشگاه تهران معماری پردازنده ARM968E-S از خانواده ARM9E برای پیادهسازی در درس ARM9E با هدف مروری بر مطالب ارائه شده در درس معماری کامپیوتر، آشنایی با یک پردازنده جدید و ARM926E-S متفاوت انتخاب شده است. خانواده پردازنده ARM926E-S و ARM926E-S از سال ARM920-T ARM920-T ARM968E-S ARM968E-S ARM968E-S ARM968E-S ARM968E-S ARM946E-S ARM968E-S ARM968E

مشخصات پردازنده

- ۱- یهنای خط داده: ۳۲ بیت
- ۲- تعداد مراحل خط لوله: ۵ مرحلهای
 - ۳- تعداد دستورات: ۱۳ دستور
 - ۴- میزان تاخیر انشعاب: ۲ مرحله
- ۵- ۱۶ ثبات همه منظوره (ثبات ۱۵ به منظور PC استفاده می شود و ثبات ۱۴ نیز به عنوان Link Register
 - ۶- آدرسدهی برحسب بایت و فضای آدرس دستورات (Instructions) و داده (Data) تفکیک شده میباشد.
 آدرس ۰ تا ۱۰۲۳ به Program ROM اختصاص دارد و آدرس ۱۰۲۴ به بعد به RAM تعلق دارد.)
- ۷- تمامی پرشها از نوع محلی تعریف شده است و پس از پرش مقدار رجیستر شمارنده دستور به شکل زیر خواهد بود.

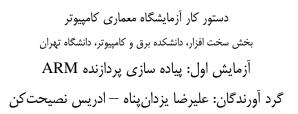
PC=PC+ (signed_immed_24<<2) +4

قابلیت تشخیص و جلوگیری هازاد دادهای (Hazard Detection Unit) دارد و واحد ارسال به جلو (Forwarding Unit) دارد.

.

¹⁰Instruction Set Architecture







مجموعه دستورات پردازنده

پردازندهای که در این آزمایش طراحی و پیاده سازی می گردد، یک پردازنده ARM ساده شده است که دارای ۱۲ دستور العمل اصلی است. این پردازنده قابلیت انجام علمیات های ریاضی (ADD, ADC, SUB,SBC)، عملیاتهای منطقی (AND, ORR,)، عملیاتهای مقایسه (CMP, TST)، عملیات خواندن و نوشتن در حافظه (LD, ST)، عملیات پرش (B) را دارد. لیست عملیات ها به همراه جزئیات آنها در جدول ۲ آورده شده است. دستور NOP به عنوان یک دستور پیاده سازی نمی شود.

	D truno						Bits			
	R-type structions	Description	31:28	27:26	25	24:21	20	19:16	15:12	11:00
111.	structions		Cond.	Mode	I	OP-Code	S	Rn	Rd	shifter operand
0	NOP''	No Operation	1110	00	0	0000	0	0000	0000	00000000000
1	MOV	Move	cond	00	I	1101	S	0000	Rd	shifter operand
2	MVN۱۲	Move NOT	cond	00	I	1111	S	0000	Rd	shifter operand
3	ADD	Add	cond	00	I	0100	S	Rn	Rd	shifter operand
4	ADC	Add with Carry	cond	00	I	0101	S	Rn	Rd	shifter operand
5	SUB	Subtraction	cond	00	I	0010	S	Rn	Rd	shifter operand
6	SBC	Subtract with Carry	cond	00	I	0110	S	Rn	Rd	shifter operand
7	AND	And	cond	00	I	0000	S	Rn	Rd	shifter operand
8	ORR	Or	cond	00	I	1100	S	Rn	Rd	shifter operand
9	EOR	Exclusive OR	cond	00	I	0001	S	Rn	Rd	shifter operand
10	CMP	Compare	cond	00	I	1010	1	Rn	0000	shifter operand
11	TST ^{\r}	Test	cond	00	I	1000	1	Rn	0000	shifter operand
12	LDR	Load Register	cond	01	0	0100	1	Rn	Rd	offset_12
13	STR	Store Register	cond	01	0	0100	0	Rn	Rd	offset_12
14	В	Branch	cond	10	1	0		signed	_immed_2	24

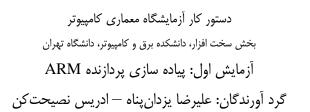
جدول ۲- لیست دستورهای پردازنده

۱۱ نکته: در پردازنده ARM دستور NOP پیاده سازی نمی شود و در صورت نیاز از دستورات دیگر مانند AND یک عدد با خود آن استفاده می شود.

۱^۱ در پردازنده ARM مقدار فوری همواره به صورت بدون علامت درنظر گرفته می شود. برای مقداردهی اعداد منفی از MVN استفاده می شود. این دستور مقدار Shifter operand را مکمل ۱ می گیرد و در رجیستر مقصد ذخیره میکند.

^{۱۳} دستور TST برای مقایسه مقادیر منطقی مورد استفاده قرار می گیرد. این دستور عملیات AND را اجرا می کند و رجیستر وضعیت را به روزرسانی میکند. دستور TST رجیستر مقصد ندارد.







همانگونه که در جدول ۲ ملاحظه می شود هر دستور ISAی پردازنده ARM دارای بخشهای مختلفی است این بخشها شامل موارد زیر است:

Mode: دسته دستور را تعیین می کند. تمامی دستورات محاسباتی در دسته 00 قرار می گیرند. دستورات حافظه در دستهی 01 و دستورات پرش در دسته 10 قرار دارند. در این پردازنده ها دستورات ارتباط با پردازندهی کمکی^{۱۴} نیز در نظر گرفته شده است که Mode آن برابر 11 است.

OP-Code: کد دستورالعمل برای تعیین نوع دستور است. Mode به همراه OP-Code برای تشخیص دستورات در نظر گرفته می شود.

I: نشاندهنده فوری بودن عملوند دوم است، در صورت یک بودن داده دوم فوری در نظر گرفته میشود.

S: در صورت یک بودن S دستورات محاسباطی پس از اجرا ثبات وضعیت (state register) به روز می کنند.

Cond: در پردازندههای ARM تمامی دستورات به صورت شرطی اجرا میشوند. در جدول ۳ لیست حالت های اجرای دستورات ذکر شده است. در صورتی که یک دستور به صورت غیرشرطی اجرا شود مقدار بیتهای شرط برابر 1110 خواهد بود. در صورتی که شرط برقرار نباشد دستور همانند NOP هیچ کاری انجام نخواهد داد. مقدار 1111 نیز در نسلهای مختلف پردازنده های ARM به صورت متفاوتی اجرا می شود که در پردازنده مورد نظر در آزمایشگاه نیازی به پیاده سازی آن نیست.

16 Co-Processor





Opcode [31:28]	Mnemonic extension	Meaning	Condition flag state
0000	EQ	Equal	Z set
0001	NE	Not equal	Z clear
0010	CS/HS	Carry set/unsigned higher or same	C set
0011	CC/LO	Carry clear/unsigned lower	C clear
0100	MI	Minus/negative	N set
0101	PL	Plus/positive or zero	N clear
0110	VS	Overflow	V set
0111	VC	No overflow	V clear
1000	HI	Unsigned higher	C set and Z clear
1001	LS	Unsigned lower or same	C clear or Z set
1010	GE	Signed greater than or equal	N set and V set, or N clear and V clear (N == V)
1011	LT	Signed less than	N set and V clear, or N clear and V set (N != V)
1100	GT	Signed greater than	Z clear, and either N set and V set, or N clear and V clear $(Z == 0, N == V)$
1101	LE	Signed less than or equal	Z set, or N set and V clear, or N clear and V set (Z == 1 or N != V)
1110	AL	Always (unconditional)	-
1111	-	See Condition code 0b1111	-

جدول ۳- کد شرط دستورات

Rd: نشاندهنده آدرس ثبات مقصد است. این آدرس در دستور STR به عنوان یکی از مقداری که باید در حافظه ذخیره شود مورد استفاده قرار می گیرد.

Rn: همواره به عنوان یکی از عملوندهای دستورات مورد استفاده قرار می گیرد.

shifter operand: برای عملوند شیفت در پردازنده ARM به سه شکل زیر پیادهسازی شده است:

۱- ۳۲ بیت عدد فوری (32-bit immediate) :

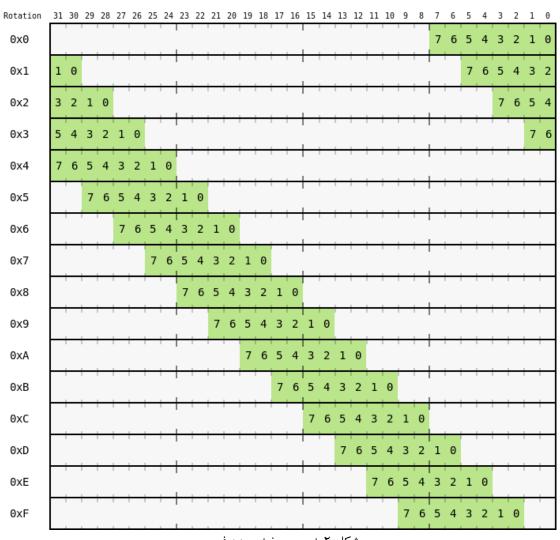
در این حالت مقدار بیت I برابر یک است. عدد ۸ بیتی 8_immed در یک ظرف ۳۲ بیت قرار می گیرد سپس به اندازه دو برابر rotate_imm برابر rotate_imm به راست چرخانده می شود (شکل ۱).

31	28	27	26	2	5 24	4 21	20	19	16	15		12	11	8	7		0
	cond	0	0	1		opcode	S	F	Rn		Rd		rotate_im	ım		immed_8	

شكل ١: دستورالعمل از نوع ٣٢ بيت عدد فورى







شکل ۲: نحوه چرخش عدد فوری

۲- شیفت فوری (Immediate shifts):

در این حالت بیت I و بیت چهارم دستورالعمل نیز برابر صفر است. عملوند دوم از رجیستر خوانده می شود. سپس عدد خوانده شده براساس حالت شیفت (shift) به مقدار shift_imm شیفت داده می شود (شکل T). حالت های شیفت در جدول زیر قرار دارد.

وضعيت شيفت	توضيحات	مقدار
LSL	Logical shift left	00
LSR	Logical shift right	01
ASR	Arithmetic shift right	10
ROR	Rotate right	11

جدول ۴- وضعیت شیفت در دستورات شیفت فوری





31	2	8 2	27 20	5 25	5 24	4 21	20	19	16	15		12	11	7	6	5	4	3		0
	cond		0 0	0		opcode	S	Rı	1		Rd		shift_imm		sh	ift	0		Rm	

شكل ٣: دستورالعمل از نوع شيفت فورى

۳- شیفت ثباتی (Register shifts):

در این حالت بیت I برابر صفر است و عملوند دوم از رجیستر خوانده می شود. پس از آن عدد خوانده شده براساس حالت شیفت (shift) به مقدار رجیستر Rs شیفت داده می شود (شکل ۴). در پردازنده مورد استفاده در آزمایشگاه نیازی به پیاده سازی این حالت نیست.

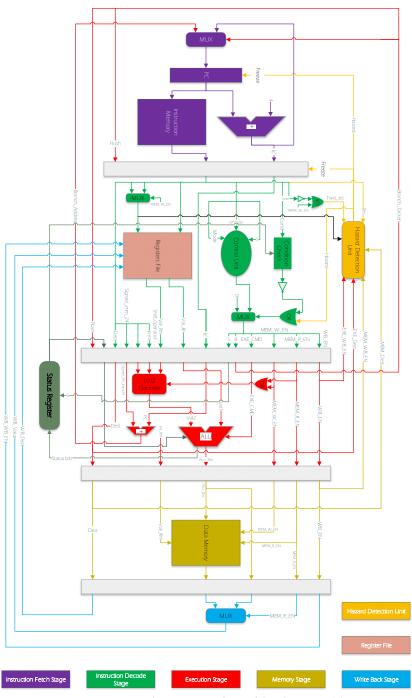
31	28	3 2	26	25	24	21	20	19	16	15	12	11	8	7	6	5	4	3		0
	cond	0	0	0		opcode	s	Rn		Rd		Rs		0	sh	ift	1		Rm	

شكل ۴: دستورالعمل از شيفت ثباتي





معماري پردازنده



شکل Δ - معماری کلی پردازنده ARM ساده شده





ثباتهای عمومی^{۱۵}

Register File در پردازنده ARM شامل ۱۶ ثبات ۳۲ بیت می شود که کاربردهای زیر را دارند:

- ثبات ۰ تا ۱۲ ثباتهای عمومی پردازنده میباشند که در همه کاربردها استفاده میشوند.
- ثبات ۱۳ به عنوان اشاره گر پشته ۱۶ مورد استفاده قرار می گیرند. دستورات پشته مانند pop و push از این ثبات استفاده می کنند.
- ثبات ۱۴ به عنوان آدرس بازگشت پس از دستور BL استفاده می شود. دستور BL یا Branch and Link معادل دستور Call معادل دستور Call در پردازنده های دیگر است.
- ثبات ۱۵ به عنوان شمارنده برنامه مورد استفاده قرار می گیرد. در معماری ارائه شده در آزمایشگاه برای سادگی این رجیستر به مرحله واکشی دستور^{۱۷} منتقل شده است.

ثبات وضعیت ۱۸

در پردازنده ARM یک ثبات برای نگهداری وضعیت کلی پردازنده در نظر گرفته شده است. این رجیستر Mode اجرای پردازنده و وضعیت اجرای دستورات در پردازنده را بیان می کند 19 . بیتهای N (منفی بودن)، Z (صفر بودن)، C (رقم نقلی) و V (سرریز 19 برای برای بررسی شرط مورد استفاده قرار می گیرد. در پیاده سازی پردازنده مورد نظر آزمایشگاه معماری کامپیوتر فقط بیتهای 19 رو C پیاده سازی می شود.

3	31	30	29	28	27	26 2	25 2	24	23 20	19	16	15		10	9	8	7	6	5	4		0
]	N	Z	С	V	Q	Re	s	J	RESERVED		GE[3:0]		RESERVED		Е	A	Ι	F	Т		M[4:0]	

شكل ۶- ثبات وضعيت

^{*} Register file

¹⁷ Stack pointer

[&]quot; Instruction Fetch (IF)

¹ Status Register

۱۹ برای مطالعه جزئیات این رجیستر به بخش ARM Architecture Reference Manual از A2.5 مراجعه کنید.

Y. Overflow or Underflow





خط لوله پردازنده

• مرحله واكشى

در مرحله واکشی دستورالعمل به یک ثبات برای نگه داری شماره برنامه (PC) نیاز است. همانطور که در شکل ۱ دیده می شود، این ثبات با توجه به نوع دستور، با PC+4 یا آدرس پرش(Branch Address) جایگزین می شود. همچنین از یک حافظه دستور العمل ناهمگام (Instruction Memory) برای نگهداری دستورالعملها استفاده می شود. در شکل زیر نمونه ای از ورودی و خروجی های مرحله واکشی و رجیستر پس از آن نشان داده شده است.

مرحله کد گشایی

در مرحله کدگشایی میبایست دستور به صورت کامل دیکد گردد، سیگنالهای کنترلی ایجاد و مقادیر رجیستر خوانده شود. برای پیاده سازی مرحله کد گشایی انجام مراحل زیر الزامیست

۱- ایحاد مجموعه ثباتهای عمومی

یک آرایه ۱۵ تایی با ثباتهای ۳۲ بیتی، که دارای یک پورت نوشتن همگام با لبه پایین رونده و دو پورت خواندن ناهمگام است.

نکته: در این پردازنده ثبات شماره صفر همواره مقدار 0 را در خود نگهداری می کند. لیست پورتها مجموعه ثباتها در زیر نشان داده شده است.

۲- تکمیل مرحله کدگشایی

در این مرحله دستور به صورت کامل کدگشایی می گردد به گونهای که دیگر در هیچ مرحلهای به Op-code نیازی نخواهد بود.





از قسمتهای اصلی این بخش پیادهسازی Control Unit به منظور ایجاد تمامی سیگنالهای کنترلی پردازنده است. در مرحله کد گشایی همچنین کارهایی مانند تعیین سیگنال پرش، تعیین ورودی اول و دوم ALU، خواندن از رجیستر یا ارسال داده Immediate و تعیین آدرس رجیستر مقصد میبایست انجام گردد. در شکل زیر نمونه ای از ماژول کدگشایی و رجیستر بعد از آن نشان داده شده است.

```
module ID Stage (
         input clk, rst,
 3
         //from IF Reg
 4
         input[31:0] Instruction,
 5
         //from WB stage
 6
         input[31:0] Result WB,
                                                       module ID Stage Reg (
 7
         input writeBackEn.
                                                            input clk.rst.flush.
                                                   3
                                                            input WB_EN_IN, MEM_R_EN_IN, MEM_W_EN_IN,
         input[3:0] Dest wb,
                                                            input B_IN, S_IN,
                                                   4
 9
         //from hazard detect module
                                                   5
                                                            input[3:0] EXE CMD IN,
10
         input hazard,
                                                            input[31:0] PC IN,
                                                   6
11
         //from Status Register
                                                            input[31:0] Val Rn IN, Val Rm IN,
12
         input[3:0] SR,
                                                            input imm IN,
13
         //to next stage
                                                            input[11:0] Shift_operand_IN,
14
         output WB EN, MEM R EN, MEM W EN, B, S,
                                                            input[23:0] Signed imm 24 IN,
15
         output[3:0] EXE CMD,
                                                  11
                                                            input[3:0] Dest IN,
         output[31:0] Val_Rn, Val_Rm,
16
17
         output imm,
                                                            output reg WB EN, MEM R EN, MEM W EN, B, S,
                                                  13
18
         output[11:0] Shift_operand,
                                                            output reg[3:0] EXE CMD,
19
         output[23:0] Signed imm 24,
                                                  15
                                                            output reg[31:0] PC,
20
         output[3:0] Dest,
                                                  16
                                                            output reg[31:0] Val Rn, Val Rm,
21
         //to hazard detect module
                                                  17
                                                            output reg imm,
22
         output[3:0] srcl, src2,
                                                  18
                                                            output reg[11:0] Shift_operand,
23
         output Two src
                                                  19
                                                            output reg[23:0] Signed imm 24,
24
                                                  20
                                                            output reg[3:0] Dest
25
```

• مرحله اجرا

اجرای تمامی دستورات حسابی منطقی در این مرحله انجام میشود. همچنین آدرس درس پرش و آدرس ذخیره یا خواندن دستورات از حافظه داده در این مرحله انجام میشود.

```
☐module EXE Stage(
         input clk.
         input[3:0] EXE CMD,
3
         input MEM R EN, MEM W EN,
5
        input [31:0] PC,
        input[31:0] Val_Rn, Val_Rm,
6
                                         input imm,
                                                  input clk, rst, WB en in, MEM R EN in, MEM W EN in,
8
        input[11:0] Shift operand,
                                         3
                                                  input[31:0] ALU_result_in, ST_val_in,
9
        input[23:0] Signed_imm_24,
                                                  input[3:0] Dest in,
10
         input [3:0] SR,
                                                  output reg WB_en, MEM_R_EN, MEM W EN,
11
                                                  output reg[31:0] ALU result, ST val,
12
         output[31:0] ALU_result,Br_addr, 6
                                                  output reg[3:0]Dest
13
         output[3:0] status
```





در پردازندههای مختلف مرحله اجرا شامل واحدهایی همچون واحد حساب و منطق (ALU)، FMA به ALU در پردازندههای مختلف مرحله اجرا شامل واحدهایی همچون واحد حساب و منطق (ALU)، ALU و محاسبه آدرس دستور پرش خواهد بود. عملیات دارای دو ورودی داده، یک خروجی داده و یک ورودی چهار بیتی است که توسط Control Unit تولید شده و تعیین کننده عملیات ALU است. این ورودی کنترلی در جدول ۵ مشخص شده است.

Instruction	ALU Command	Operation
MOV	0001	result = in2
MVN	1001	result = ~in2
ADD	0010	result = in1 + in2
ADC	0011	result = in1 + in2 + C
SUB	0100	result = in1 - in2
SBC	0101	result = in1 - in2 - 1
AND	0110	result = in1 & in2
ORR	0111	result = in1 in2
EOR	1000	result = in1 ^ in2
CMP	0100	result = in1 - in2
TST	0110	result = in1 & in2
LDR	0010	result = in1 + in2
STR	0010	result = in1 + in2
В	XXXX	

جدول ۵- ریز دستورهای واحد حساب و منطق

مرحله حافظه

در مرحله حافظه دادهها از یک حافظه RAM شبیه سازی شده با سیگنالهای MEM_R_EN و MEM_W_EN به ترتیب خوانده و در آن نوشته می شود. این سیگنالها در مرحله گدگشایی توسط Control unit تولید و همراه با دستور در پایپ به جلو حرکت ارسال می شود. حافظه داده از آدرس 1.74 شروع می شود و آدرس دهی براساس بایت خواهد بود. در هر مرحله خواندن از حافظه 77 بیت داده خوانده یا نوشته می شود و دسترسی به تک بایت امکانپذیر نیست.

خواندن و نوشتن فقط از آدرسهای مضرب ۴ (به دلیل ۳۲ بیتی بودن معماری) انجام میشود. به طور مثال: در ازای خواندن از آدرسهای ۱۰۲۴، ۱۰۲۵، ۱۰۲۶ و ۱۰۲۷ نتایج یکسانی خوانده میشود یعنی ۴ بایت از آدرس ۱۰۲۴.

حجم حافظه را ۲۵۶ بایت در نظر بگیرید.





• مرحله بازنویسی

• در این مرحله با سیگنال WB_EN داده ارسالی از مرحله حافظه یا اجرا در ثبات مقصد از ثباتهای عمومی نوشته خواهد. سیگنال WB_EN توسط واحد کنترل همراه با دستور به جلو ارسال می گردد. همچنین به کمک سیگنال MEM_R_EN نیز نوع دستور(حافظهای یا محاسباتی) تشخیص داده می شود و مقدار خوانده شده از حافظه یا مقدار محسابه شده از ALU در ثبات مقصد نوشته می شود.

اجراي برنامه محك

برای تست پردازنده باید برنامه محک در Instruction Memory قرار گیرد و نتایج اجرا به همراه تعداد سیکلهای اجرا ثبت شود. دستورات برنامه محک به صورت دودویی و اسمبلی در پیوست ۱ قرار داده شده است. در بخش اول این برنامه تمامی دستورات پیاده سازی شده را تست میکند و پس از آن یک الگوریتم مرتبسازی حبابی^{۲۱} پیاده شده است. سپس داده های مرتب شده را در رجیسترهای R1 تا R4 برنامه به درستی اجرا شده است.

استاندارد دستورات اسمبلی ARM به صورت زیر بیان می شوند:

Instruction<Cond><S> R_d , R_n , <Shifter Operand>

مثال:

ADD R0, R1, #10

مجموع R1 و ۱۰ را در R0 ذخیره می کند. این دستور از نوع ۳۲ بیت عدد فوری است.

ADDEQ R0, R1, #10

این دستور معادل دستور قبل است با این تفاوت که در صورتی که شرط EQ (جدول ۳) برقرار باشد اجرا میشود.

^{۲۱} Bobble Sort





ADDS R0, R1, #10

این دستور علاوه بر ذخیرهی مقدار مجموع R1 و ۱۰ را در R0، ثبات وضعیت را بروز رسانی می کند.

ADDEQS R0, R1, R2

این دستور به صورت شرطی و با بروزرسانی ثبات وضعیت مجموع R2 و R1 را محاسبه می کند و در R0 ذخیره می کند. این دستور از نوع شیفت فوری است و مقدار شیفت آن صفر خواهد بود.

ADD R0, R1, R2, LSL #2

این دستور ابتدا R2 را دو بیت به چپ شیف فوری میدهد (جدول ۴) سپس حاصل را با R1 جمع می کند.

گزارش کار

- ◄ در ابتدای گزارش کار باید مدار طراحی شده در سطح عملکردی توضیح داده شود، سپس معماری آن در سطح RTL را با
 توضیحات کامل نوشته شود.
- در قسمت بعد کد Verilog معادل با RTL طراحی شده توضیح داده شود و نتایج شبیه سازی برای نشان دادن درستی
 کد آورده شود (به ازای هر دستور یک نتیجه به همراه تصویری از SignalTapII ارائه شود).
- ✓ پس از آن نتایج سنتز آورده شود و مدار RTL استخراج شده از Quartus II با مدار RTL طراحی شده در قسمت اول
 مقایسه شود و تفاوت ها را توضیح دهید.
 - 🗡 نتایج برنامه ریزی روی برد را توضیح دهید.
 - (Compilation Report) تصویر گزارش کامیایل
 - 🗸 جدولی حاوی موارد زیر را گزارش نمایید:
 - o تعداد كل المانهاي منطقي استفاده شده در يروژه (Total Logic Elements)
 - o تعداد المانهای منطقی استفاده شده در مدارات ترتیبی (Total Combinational functions)
 - o تعداد المانهاي منطقي استفاده شده توسط رجيسترها (Dedicated Logic registers)
- JMP -" زمان اجرای برنامه: زمان اجرای برنامه برابر با تعداد کلاکهایی است که PC برای اولین بار به دستور O زمان اجرای برنامه: زمان اجرای برنامه برابر با تعداد کلاکهایی است که O الله دستور O تعداد کلاکهایی است که O برای اولین بار به دستور O الله دستور
 - o میزان CPI (تعداد کلاکهای اجرای برنامه بر دستور العمل).
- در قسمت آخر گزارش کار باید مشکلاتی که هنگام کدنویسی داشته اید، همچنین خطاهای زمان کامپایل و سنتز نوشته
 شود و راهکارهایی که این مشکلات و خطاها را برطرف نموده اید را بیان کنید.





موفق باشید نصیحت کن





پیوست: برنامه محک

کد ماشین به همراه اسمبلی و نتایج:

1.	32'b1110_00_1_1101_0_0000_0000_00000010100; //MOV	R0 ,#20	//R0 = 20
2.	32'b1110_00_1_1101_0_0000_0001_101000000001; //MOV	R1 ,#4096	//R1 = 4096
3.	32'b1110_00_1_1101_0_0000_0010_000100000011; //MOV	R2 ,#0xC0000000	//R2 = -1073741824
4.	32'b1110_00_0_0100_1_0010_0011_00000000000	R3 ,R2,R2	//R3 = -2147483648
5.	32'b1110_00_0_0101_0_0000_0100_00000000000	R4 ,R0,R0	//R4 = 41
6.	32'b1110_00_0_0010_0_0100_0101_000100000100; //SUB	R5 ,R4,R4,LSL #2	//R5 = -123
7.	32'b1110_00_0_0110_0_0000_0110_000010100000; //SBC	R6 ,R0,R0,LSR #1	//R6 = -10
8.	32'b1110_00_0_1100_0_0101_0111_000101000010; //ORR	R7 ,R5,R2,ASR #2	//R7 = -123
9.	32'b1110_00_0_0000_0_0111_1000_000000000011; //AND	R8 ,R7,R3	//R8 = -2147483648
10.	32'b1110_00_0_1111_0_0000_1001_000000000110; //MVN	R9 ,R6	//R9 = 10
11.	32'b1110_00_0_0001_0_0100_1010_000000000101; //EOR	R10,R4,R5	//R10 = -84
12.	32'b1110_00_0_1010_1_1000_0000_000000000110; //CMP	R8 ,R6	
13.	32'b0001_00_0_0100_0_0001_0001_00000000000	R1 ,R1,R1	//R1 = 8192
14.	32'b1110_00_0_1000_1_1001_0000_000000001000; //TST	R9 ,R8	
15.	32'b0000_00_0_0100_0_0010_0010_00000000000	R2 ,R2,R2	//R2 = -1073741824
16.	32'b1110_00_1_1101_0_0000_0000_101100000001; //MOV	R0 ,#1024	//R0 = 1024
17.	32'b1110_01_0_0100_0_0000_0001_00000000000	R1,[R0],#0	//MEM[1024] = 8192
18.	32'b1110_01_0_0100_1_0000_1011_00000000000	R11,[R0],#0	//R11 = 8192
19.	32'b1110_01_0_0100_0_0000_0010_000000000100; //STR	R2,[R0],#4	//MEM[1028] = -1073741824
20.	32'b1110_01_0_0100_0_0000_0011_000000001000; //STR	R3 ,[R0],#8	//MEM[1032] = -2147483648
21.	32'b1110_01_0_0100_0_0000_0100_00000001101; //STR	R4,[R0],#13	//MEM[1036] = 41
22.	32'b1110_01_0_0100_0_0000_0101_000000010000; //STR	R5 ,[R0],#16	//MEM[1040] = -123
23.	32'b1110_01_0_0100_0_0000_0110_000000010100; //STR	R6,[R0],#20	//MEM[1044] = 9
24.	32'b1110_01_0_0100_1_0000_1010_000000000100; //LDR	R10,[R0],#4	//R10 = -1073741824
25.	32'b1110_01_0_0100_0_0000_0111_000000011000; //STR	R7,[R0],#24	//MEM[1048] = -123
26.	$32'b1110_00_1_1101_0_0000_0001_000000000100; /\!/MOV$	R1 ,#4	//R1 = 4
27.	32'b1110_00_1_1101_0_0000_0010_00000000000	R2 ,#0	//R2 = 0
28.	32'b1110_00_1_1101_0_0000_0011_00000000000	R3 ,#0	//R3 = 0
29.	32'b1110_00_0_0100_0_0000_0100_000100000011; //ADD	R4 ,R0,R3,LSL #2	
30.	32'b1110_01_0_0100_1_0100_0101_00000000000	R5,[R4],#0	
31.	32'b1110_01_0_0100_1_0100_0110_000000000100; //LDR	R6,[R4],#4	
32.	32'b1110_00_0_1010_1_0101_0000_000000000110; //CMP	R5 ,R6	
33.	32'b1100_01_0_0100_0_0100_0110_00000000000	R6,[R4],#0	
34.	32'b1100_01_0_0100_0_0100_0101_000000000100; //STRGT	R5 ,[R4],#4	
35.	32'b1110_00_1_0100_0_0011_0011_00000000000	R3 ,R3,#1	
36.	32'b1110_00_1_1010_1_0011_0000_000000000011; //CMP	R3 ,#3	
37.	32'b1011_10_1_0_1111111111111111111111111 ;//BLT	#-9	
38.	32'b1110_00_1_0100_0_0010_0010_00000000000	R2 ,R2,#1	





39.	32'b1110_00_0_1010_1_0010_0000_00000000001; //CMP	R2 ,R1	
40.	32'b1011_10_1_0_11111111111111111111110011 ;//BLT	#-13	
41.	32'b1110_01_0_0100_1_0000_0001_00000000000	R1,[R0],#0	//R1 = -2147483648
42.	32'b1110_01_0_0100_1_0000_0010_000000000100; //LDR	R2,[R0],#4	//R2 = -1073741824
43.	32'b1110_01_0_0100_1_0000_0011_000000001000; //STR	R3 ,[R0],#8	//R3 = 41
44.	32'b1110_01_0_0100_1_0000_0100_00000001100; //STR	R4,[R0],#12	//R4 = 8192
45.	32'b1110_01_0_0100_1_0000_0101_000000010000; //STR	R5 ,[R0],#16	
46.	32'b1110_01_0_0100_1_0000_0110_000000010100; //STR	R6,[R0],#20	
47.	32Ъ1110_10_1_0_11111111111111111111111 ; //В	#-1	