

Grupo ARCOS

uc3m | Universidad **Carlos III** de Madrid

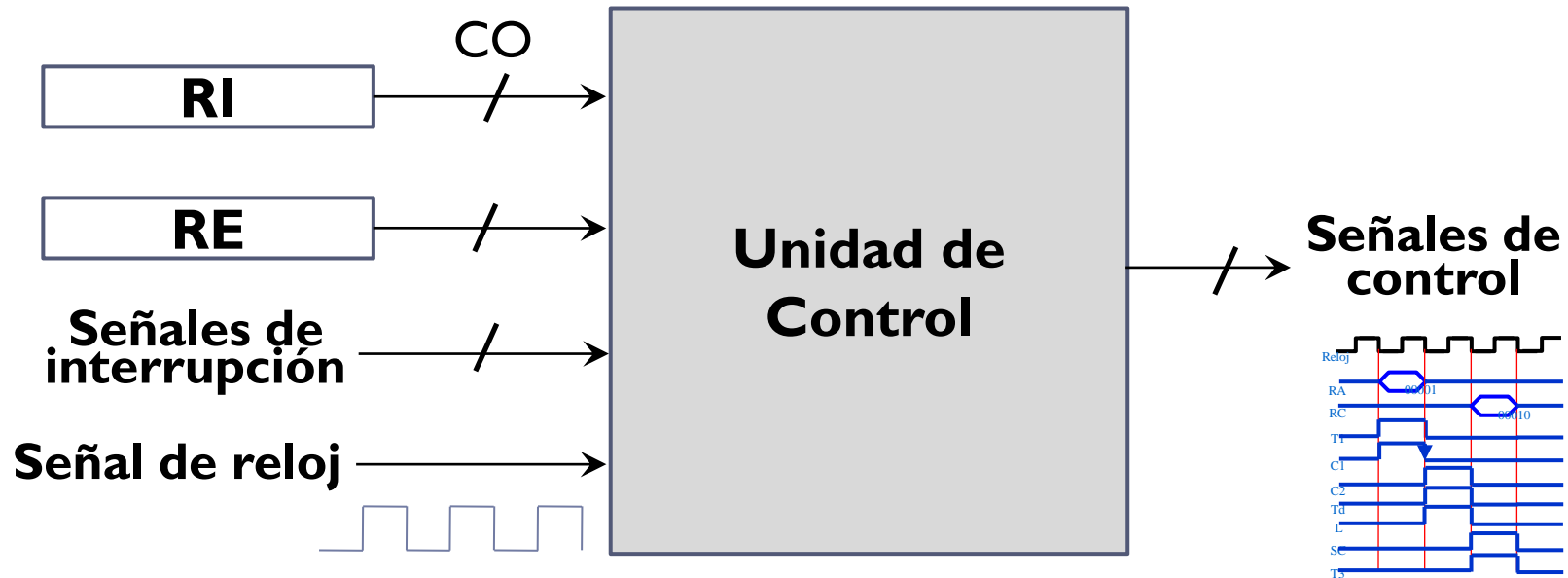
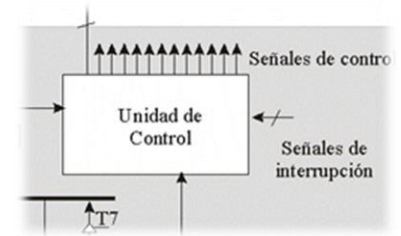
Tema 4 (II) El procesador

Estructura de Computadores
Grado en Ingeniería Informática

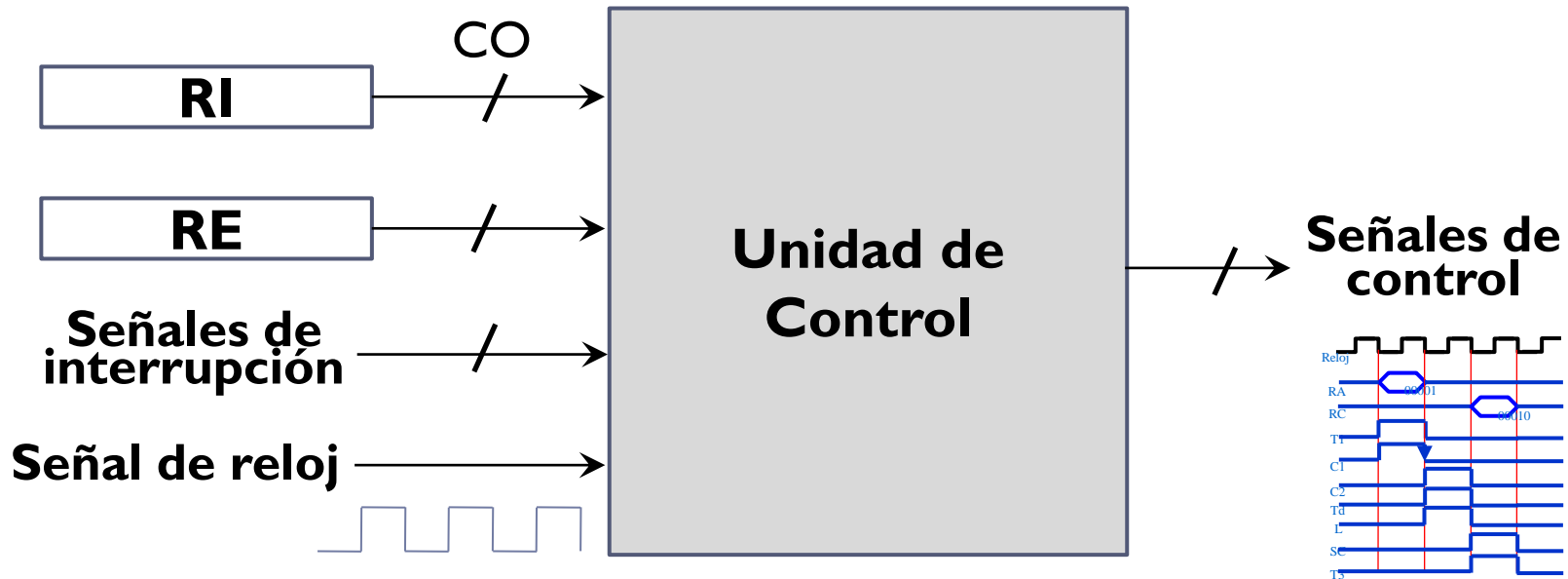
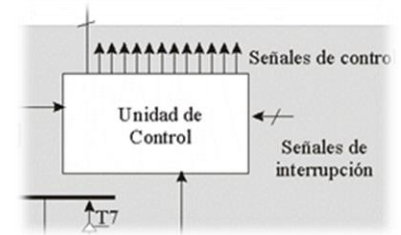
Contenidos

1. Elementos de un computador
2. Organización del procesador
3. La unidad de control
4. Ejecución de instrucciones
5. Diseño de la unidad de control
6. Modos de ejecución
7. Interrupciones
8. Arranque de un computador
9. Prestaciones y paralelismo

Unidad de control



Unidad de control



- Cada una de las **señales de control** es **función** del valor **de**:
 - El contenido del **RI**
 - El contenido de **RE**
 - El **momento del tiempo**

Diseño de la unidad de control

► Para cada instrucción máquina:

1. Definir el comportamiento en lenguaje de transferencia de registro (RT) en cada ciclo de reloj
2. Traducir el comportamiento a valores de cada señal de control en cada ciclo de reloj
3. Diseñar un circuito que genere el valor de cada señal de control en cada ciclo de reloj

Diseño de la unidad de control

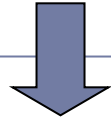
► Para cada instrucción máquina:

1. Definir el comportamiento en lenguaje de transferencia de registro (RT) en cada ciclo de reloj
2. Traducir el comportamiento a valores de cada señal de control en cada ciclo de reloj
3. Diseñar un circuito que genere el valor de cada señal de control en cada ciclo de reloj

Diseño de la unidad de control

Instrucción

mv R0 R1



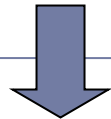
Secuencia de **operaciones elementales**

$RI \leftarrow [PC]$

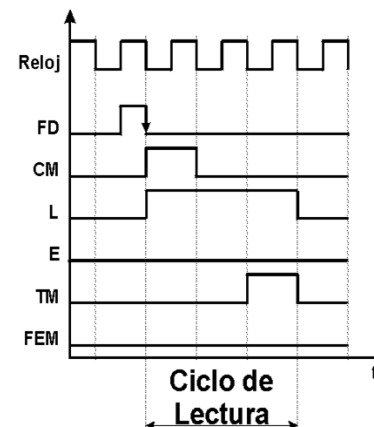
$PC++$

decodificación

$R0 \leftarrow R1$



Secuencia de **señales de control** por cada operación elemental



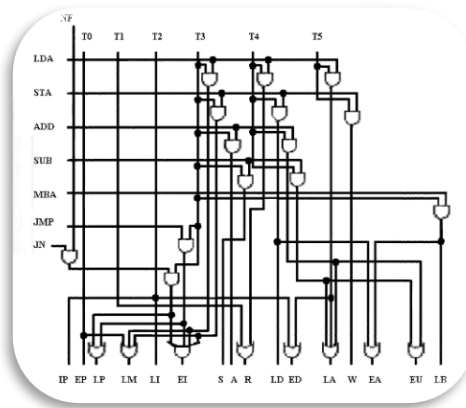
Diseño de la unidad de control

► Para cada instrucción máquina:

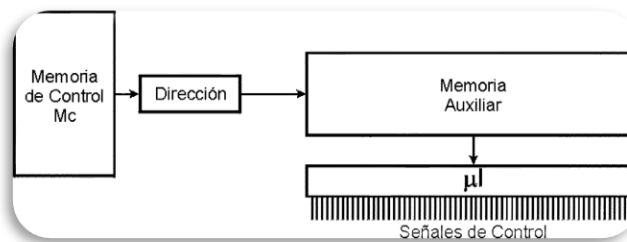
1. Definir el comportamiento en lenguaje de transferencia de registro (RT) en cada ciclo de reloj
2. Traducir el comportamiento a valores de cada señal de control en cada ciclo de reloj
3. Diseñar un circuito que genere el valor de cada señal de control en cada ciclo de reloj

Técnicas de control

► Unidad de control cableada



► Unidad de control microprogramada



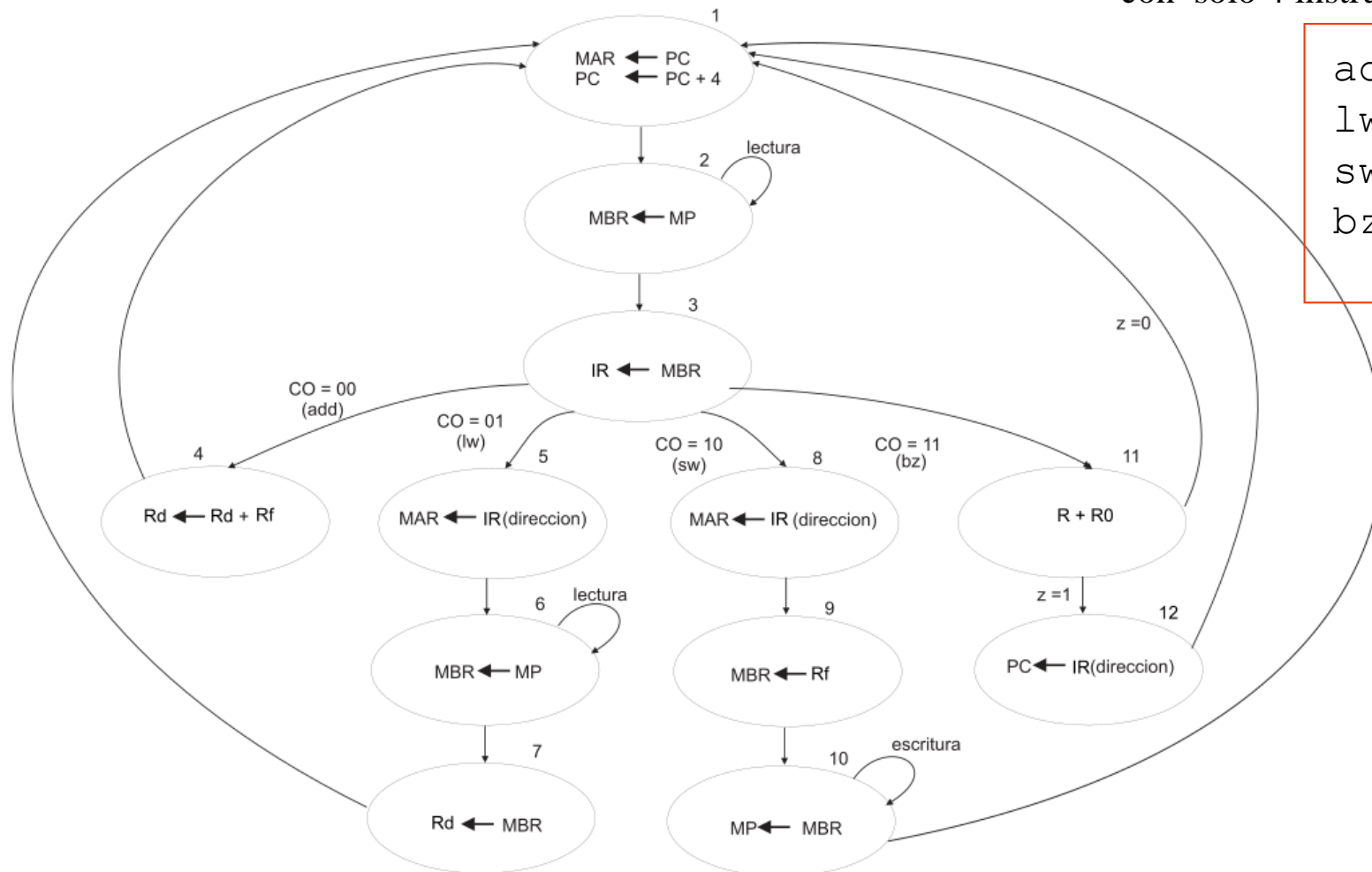
Ejemplo

- ▶ Diseño de una unidad de control para un juego de 4 instrucciones máquina:
- ▶ Instrucciones a considerar:
 - ▶ `add Rd, Rf:` `Rd <- Rd + Rf`
 - ▶ `lw Rd, dir:` `Rd <- MP[dir]`
 - ▶ `sw Rf, dir:` `MP[dir] <- Rf`
 - ▶ `bz R, dir:` `if (R==0) PC<- dir`

Máquina de estados para el ejemplo

Ejemplo para un computador
con solo 4 instruc. máquina

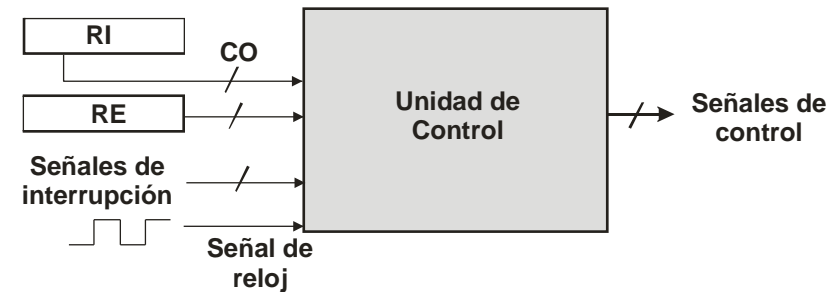
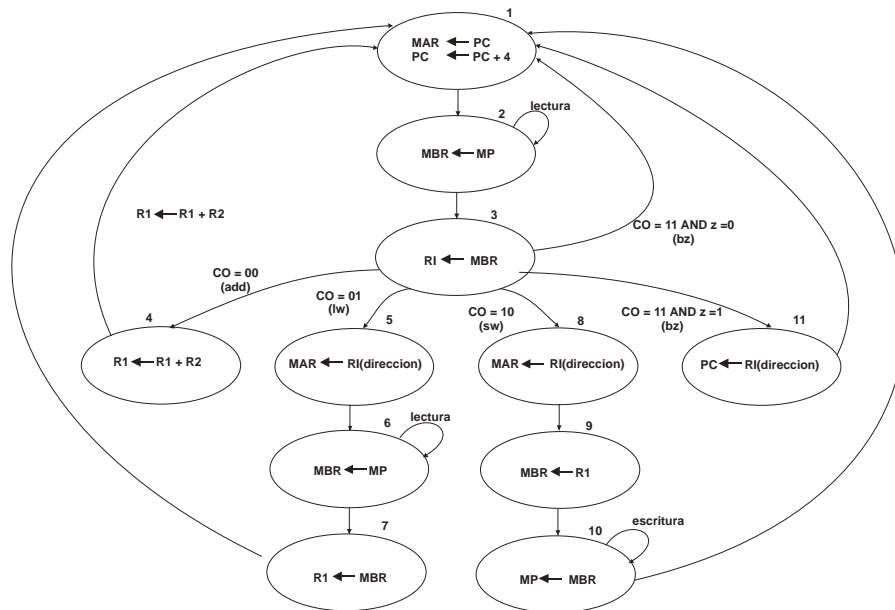
```
add rd, rf
lw rd, dir
sw Rf, dir
bz R, dir
```



Técnicas de control

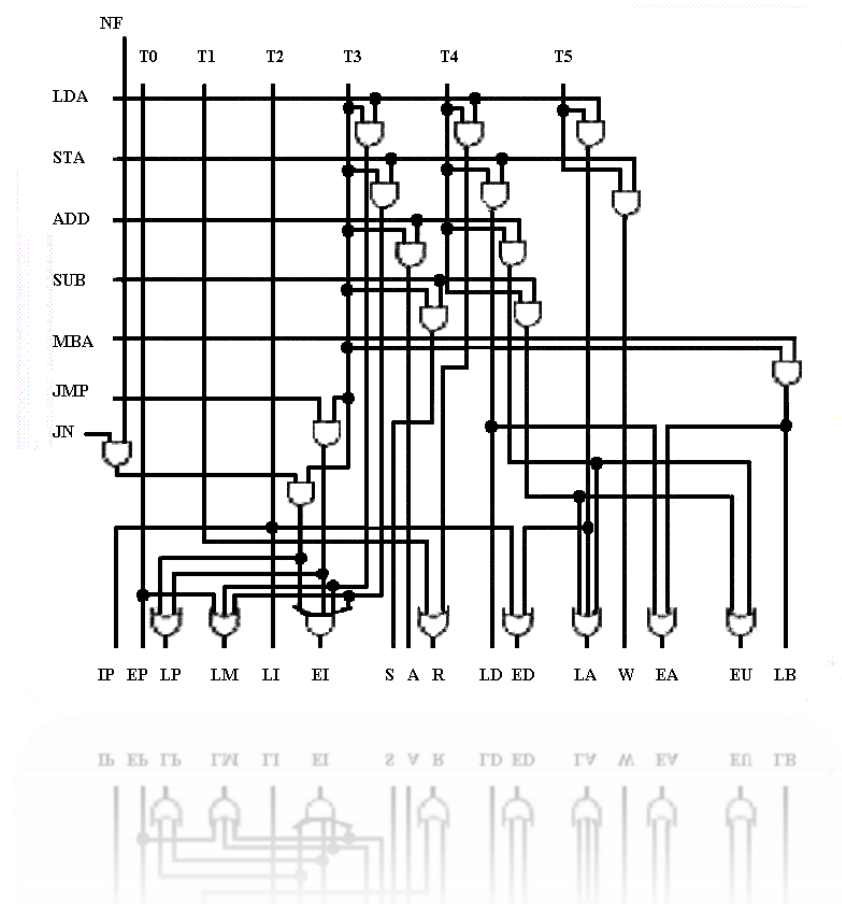
► Dos técnicas de diseñar y construir una unidad de control:

- a) Lógica cableada
- b) Lógica almacenada (microprogramación)



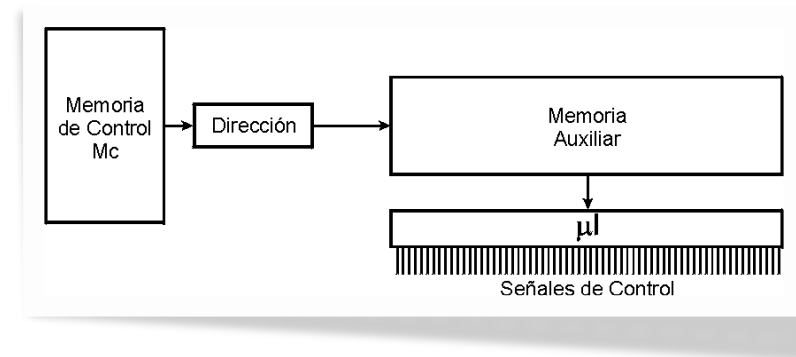
Unidad de control cableada

- ▶ Construcción mediante puertas lógicas, siguiendo los métodos de diseño lógico.
- ▶ Características:
 - ▶ Laborioso y costoso el diseño y puesta a punto del circuito
 - ▶ Difícil de modificar:
 - ▶ rediseño completo.
 - ▶ Muy rápida (usado en computadores RISC)

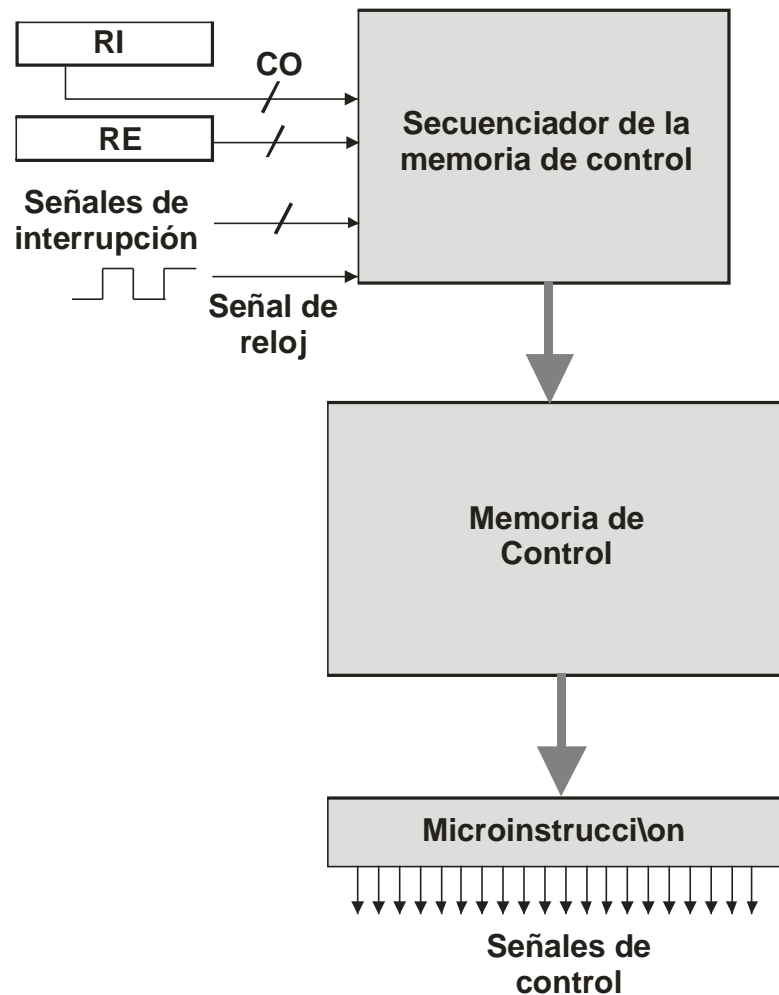


Unidad de control almacenada. Microprogramación

- ▶ Idea básica:
Emplear una memoria (**memoria de control**) donde almacenar las señales de cada ciclo de cada instrucción.
- ▶ Características:
 - ▶ Fácil modificación
 - ▶ Actualización, ampliación, etc..
 - ▶ Ej.: Ciertas consolas, *routers*, etc.
 - ▶ Fácil tener instrucciones complejas
 - ▶ Ej.: Rutinas de diagnóstico, etc.
 - ▶ Fácil tener varios juegos de instrucciones
 - ▶ Se pueden emular otros computadores.
 - ▶ HW simple \Rightarrow difícil microcódigo



Estructura general de una unidad de control microprogramada

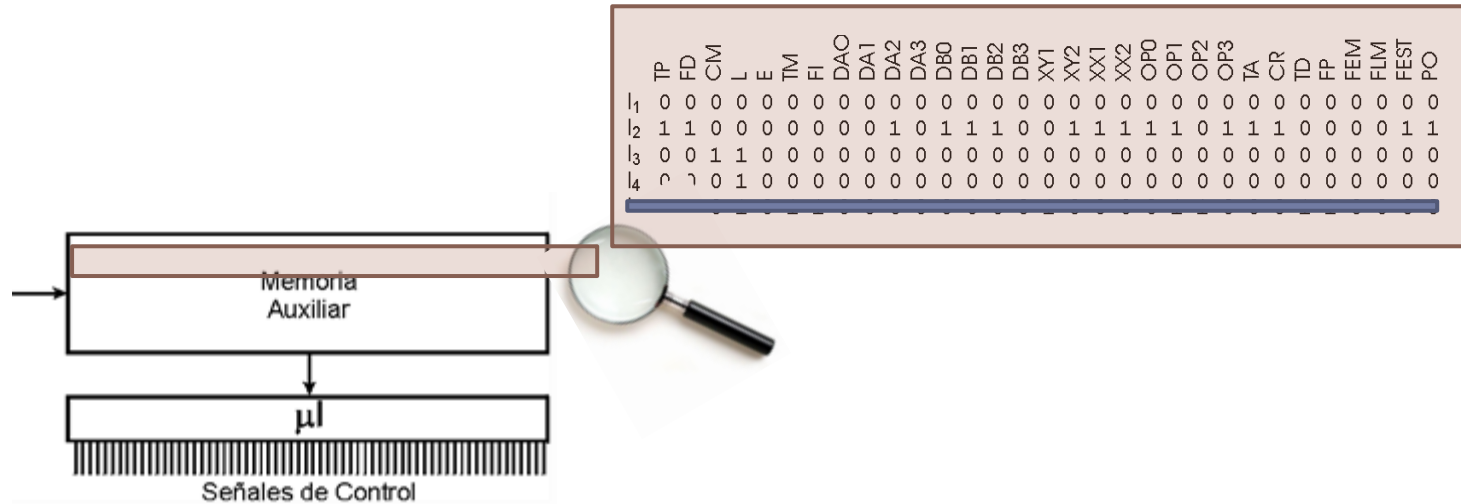


C1	C2	C3	C4	R5	C6	C7	C8	C9	C10	C11	Td	Ta	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	T8	RA4	RA3	RA2	Ra1
0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0

RB4	Rb3	RB2	RB1	RB0	RC4	RC3	RC2	RC1	RC0	SC	L	E	Cop3	Cop2	Cop1	Cop0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Unidad de control almacenada.

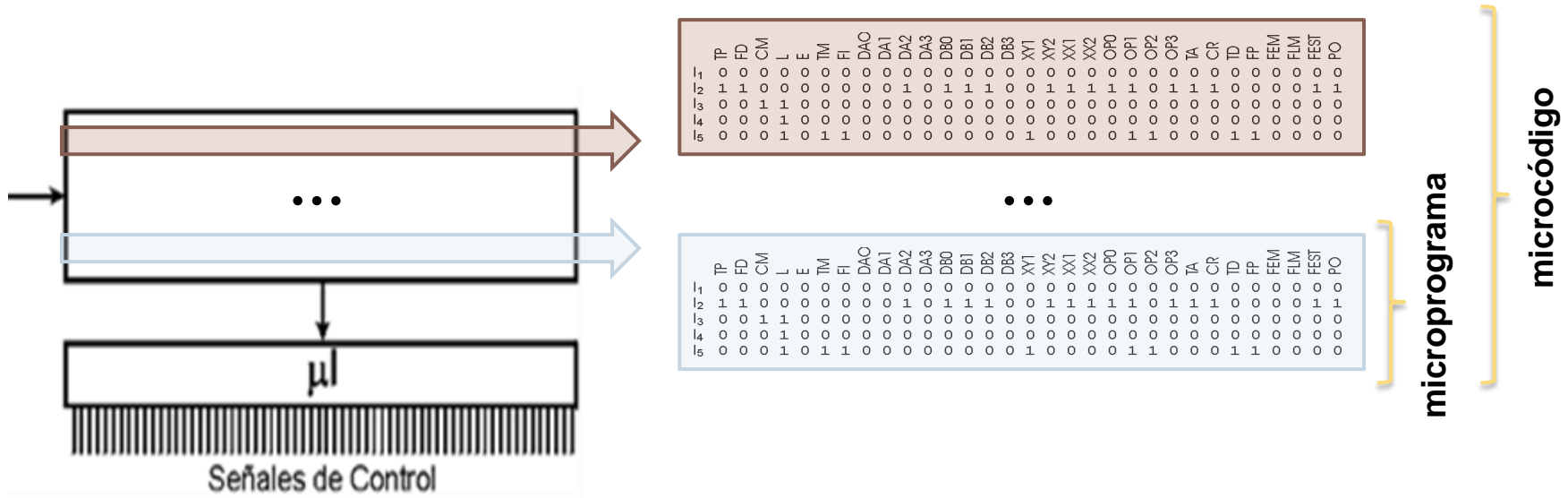
Microinstrucciones



- ▶ **Microinstrucción:** A cada palabra que define el valor de cada señal de control en un ciclo de una instrucción/fetch/CRI
- ▶ **Las microinstrucciones**
 - ▶ tienen un bit por cada señal de control.
 - ▶ cadena de 1's y 0's que representa el estado de cada señal de control durante un período de una instrucción.

Unidad de control almacenada.

Microprograma y microcódigo



- ▶ **Microprograma:** conjunto ordenado de microinstrucciones, que representan el cronograma de una instrucción máquina.
- ▶ **Microcódigo:** conjunto de los microprogramas de una máquina.

Contenido de la memoria de control



- ▶ **FETCH: traer sig. Instrucción**
 - ▶ Ciclo Reconocimiento Int.
 - ▶ $IR \leftarrow \text{Mem}[\text{PC}], \text{PC}++$, salto-a-C.O.
- ▶ **Microprograma:**
uno por instrucción de ensamblador
 - ▶ Traer resto de operandos (si hay)
 - ▶ Actualizar PC en caso de más operandos
 - ▶ Realizar la instrucción
 - ▶ Salto a FETCH

Estructura de la unidad de control microprogramada

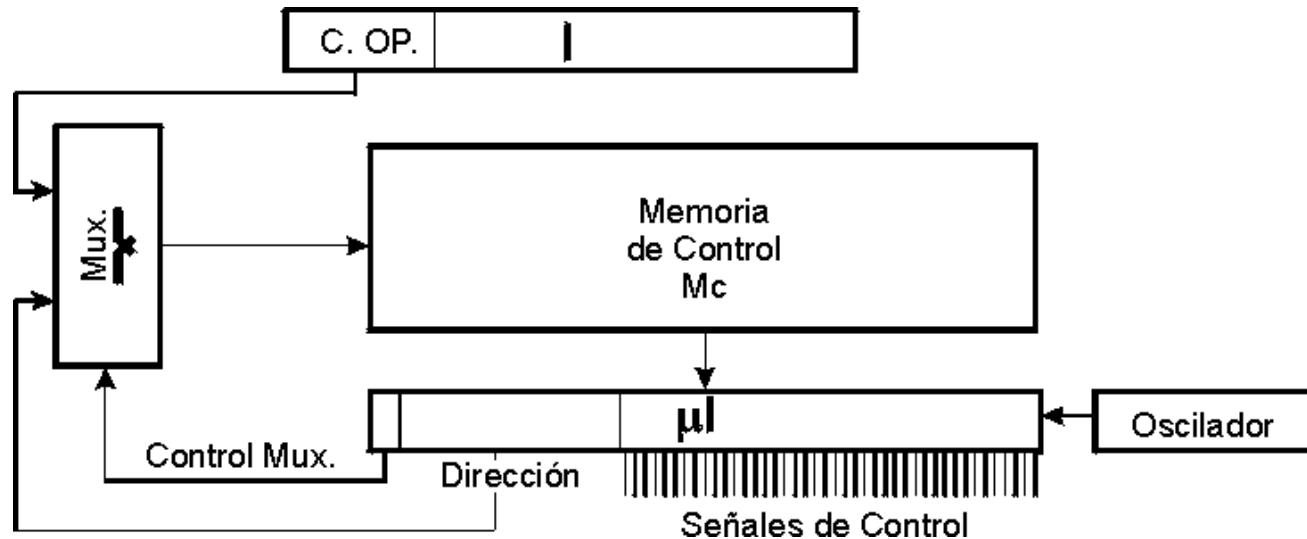
► Tres condiciones básicas:

1. Memoria de control suficiente para almacenar todos los microprogramas correspondientes a todas las instrucciones.
2. Procedimiento para asociar a cada instrucción su microprograma
 - Procedimiento que convierta el código de operación de la instrucción en la dirección de la memoria de control donde empieza su microprograma.
3. Mecanismo de secuenciación para ir leyendo las sucesivas microinstrucciones, y para bifurcar a otro microprograma cuando termina el que se está ejecutando.

► Dos alternativas:

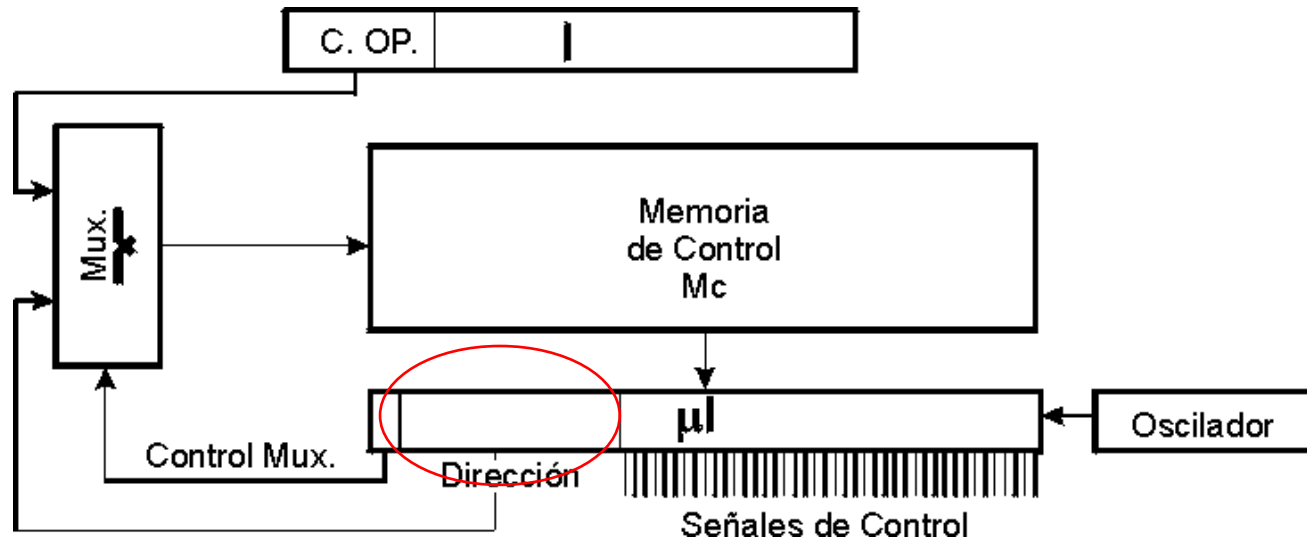
1. Secuenciamiento explícito.
2. Secuenciamiento implícito.

Estructura de UC microprogramada con secuenciamiento explícito



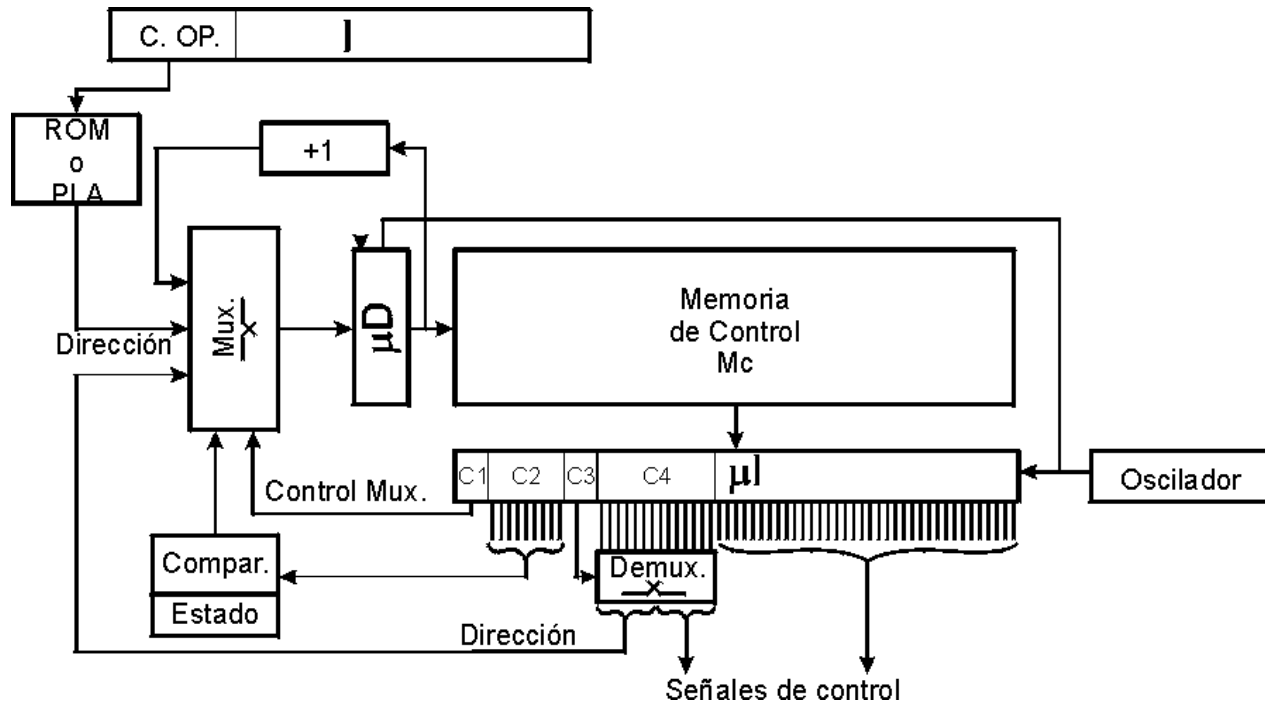
- ▶ Memoria de control guarda todos los μ programas, donde cada μ instrucción proporciona la μ dirección de la μ instrucción siguiente
- ▶ El CO representa la μ Dirección de la primera μ instrucción asociado a la instrucción máquina

Estructura de UC microprogramada con secuenciamiento explícito



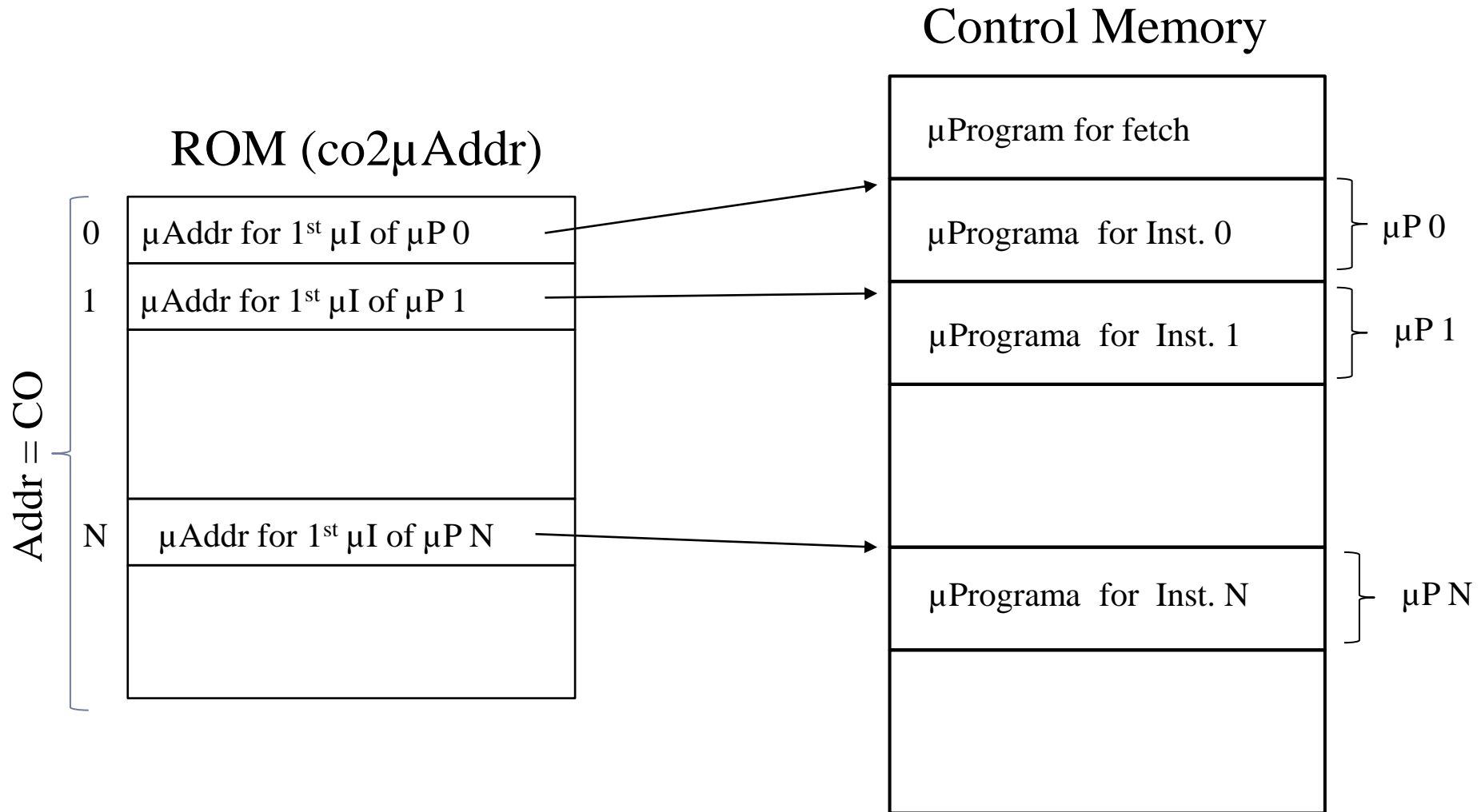
- ▶ Memoria de control guarda todos los μprogramas, donde cada μinstrucción proporciona la μdirección de la μinstrucción siguiente
- ▶ **Problema:** gran cantidad de memoria de control para el secuenciamiento de instrucciones, necesario almacena la μdirección siguiente

Estructura de U.C. microprogramada con secuenciamiento implícito

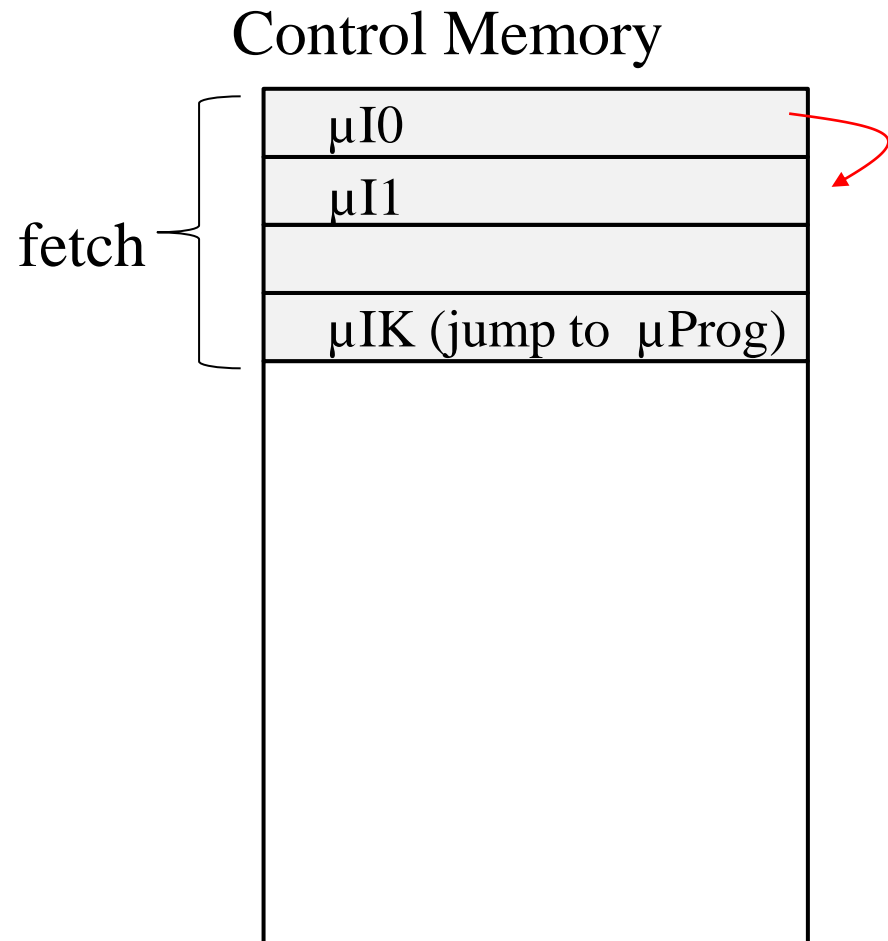
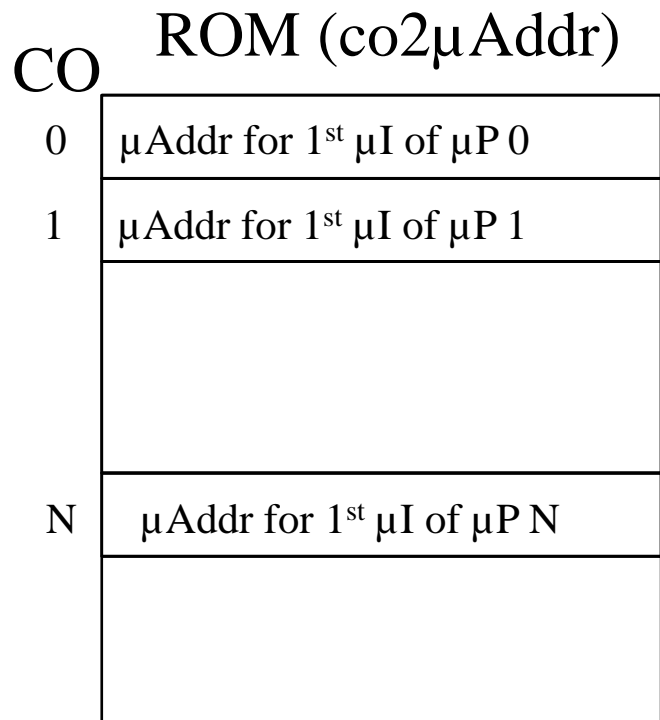


- ▶ Memoria de control guarda todos los microprogramas de forma consecutiva en la memoria de control
- ▶ La ROM/PLA asocia a cada instrucción su microprograma (primera μ dirección
- ▶ Siguiendo μ instrucción (+1), μ bifurcaciones condicionales o μ bucles

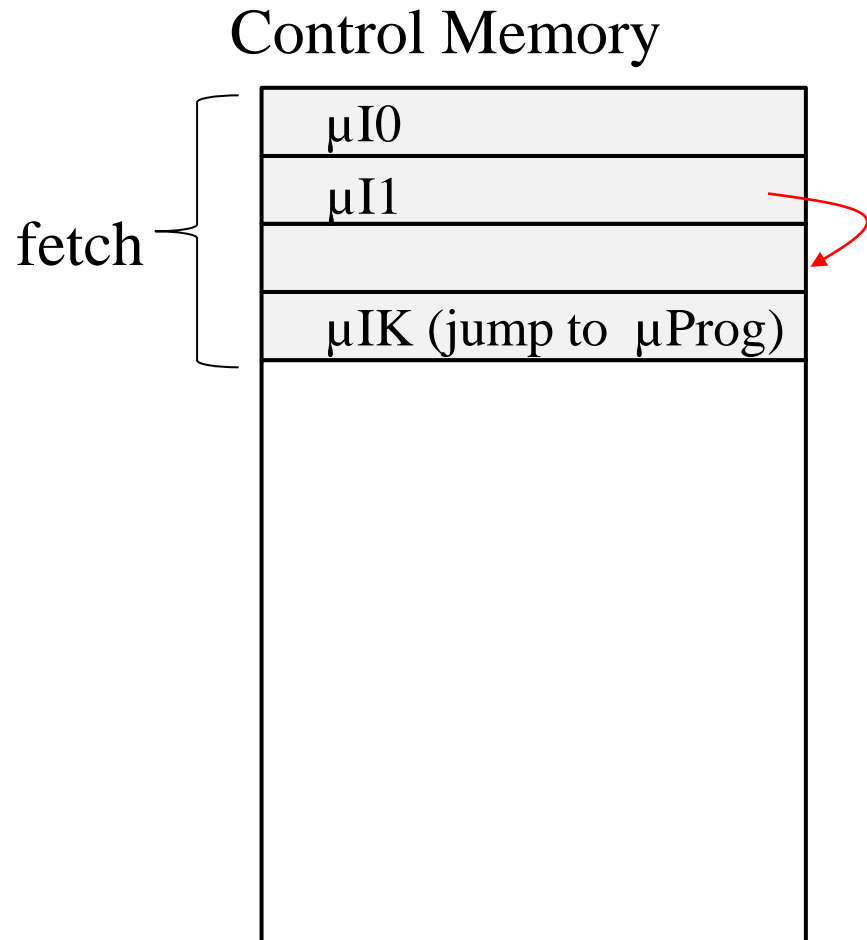
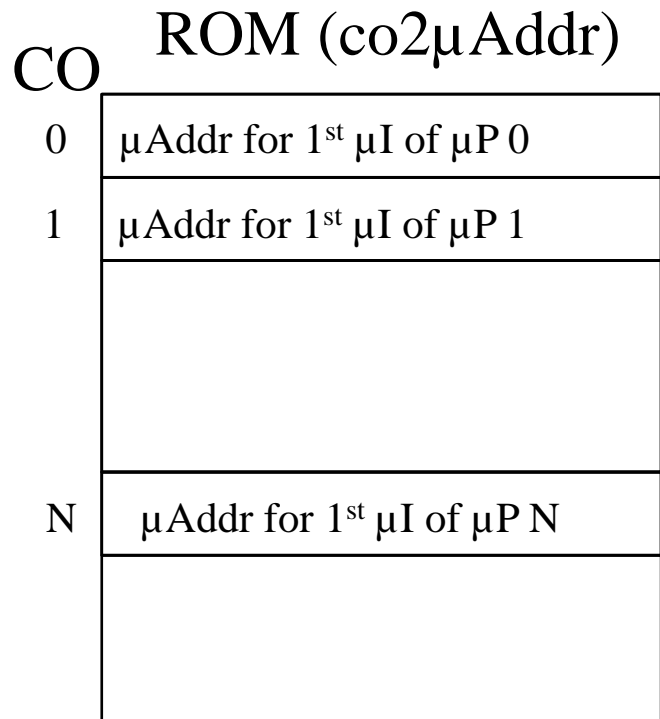
Ejemplo de funcionamiento de una UC con secuenciación implícito



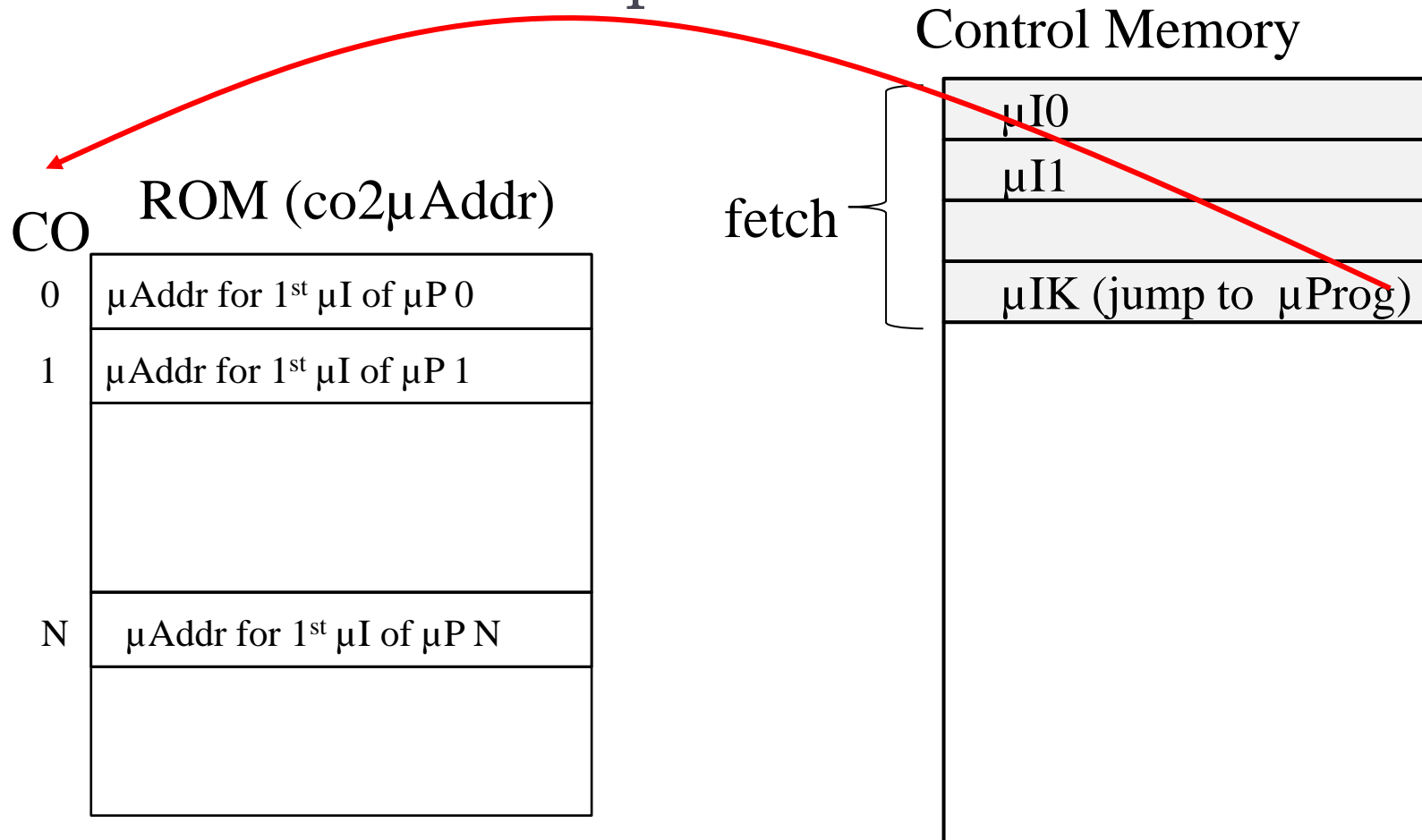
Ejemplo de funcionamiento de una UC con secuenciación implícito



Ejemplo de funcionamiento de una UC con secuenciación implícito

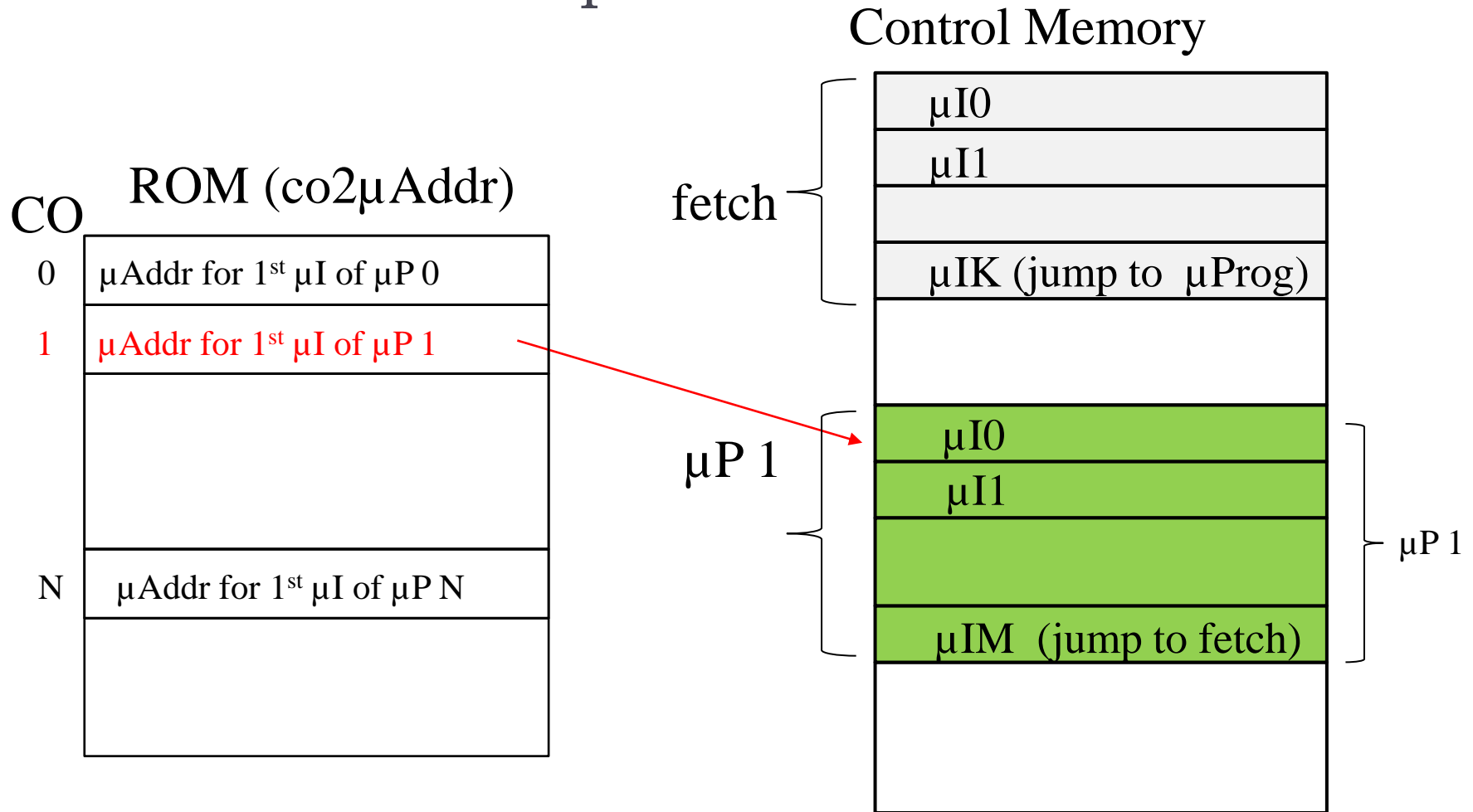


Ejemplo de funcionamiento de una UC con secuenciación impícito



En el Registro de Instrucción el CO

Ejemplo de funcionamiento de una UC con secuenciación implícito

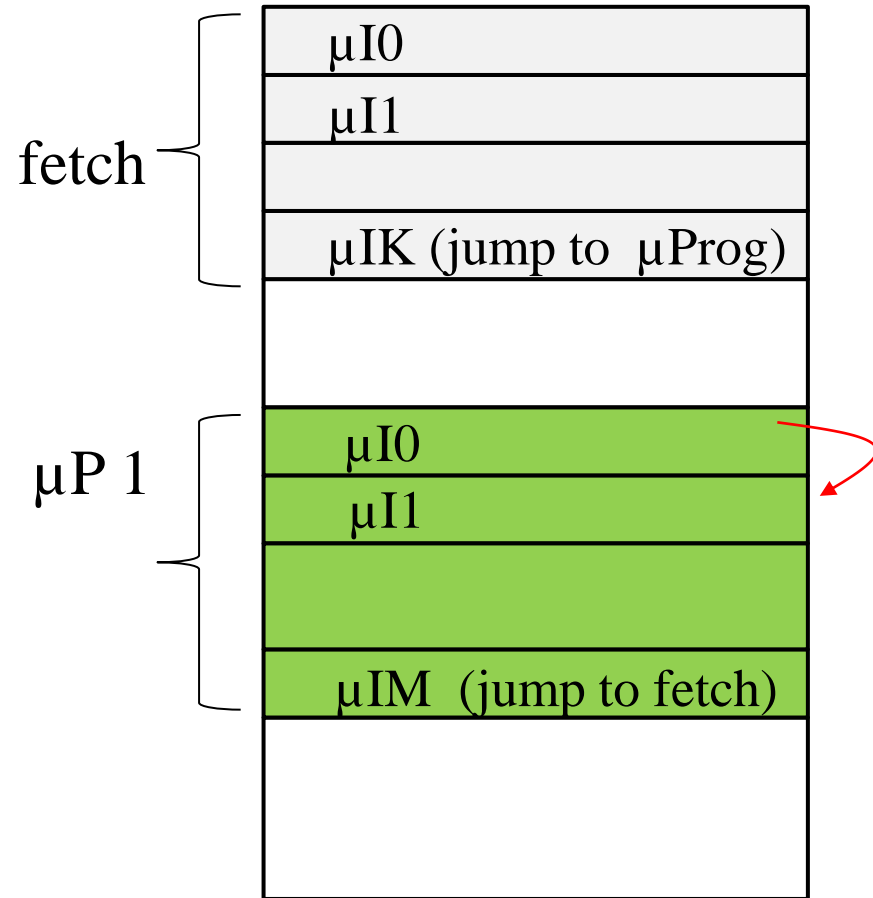


Ejemplo de funcionamiento de una UC con secuenciación implícito

CO ROM (co2 μ Addr)

0	μ Addr for 1 st μ I of μ P 0
1	μ Addr for 1 st μ I of μ P 1
N	μ Addr for 1 st μ I of μ P N

Control Memory

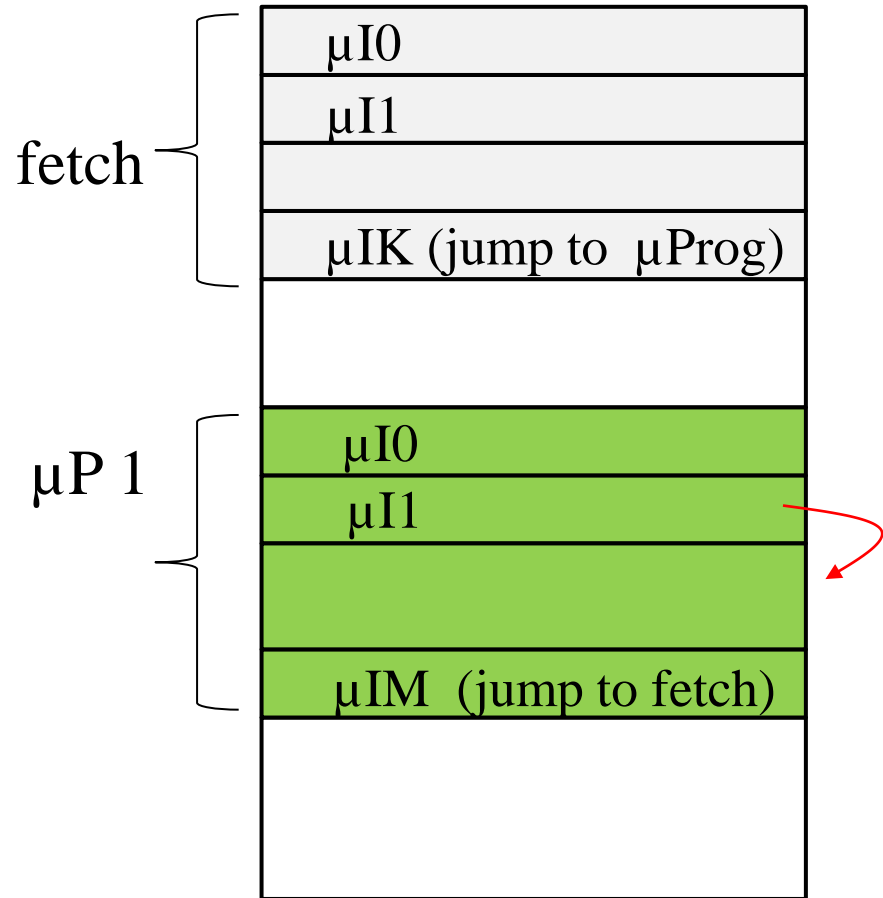


Ejemplo de funcionamiento de una UC con secuenciación implícito

CO ROM (co2 μ Addr)

0	μ Addr for 1 st μ I of μ P 0
1	μ Addr for 1 st μ I of μ P 1
N	μ Addr for 1 st μ I of μ P N

Control Memory

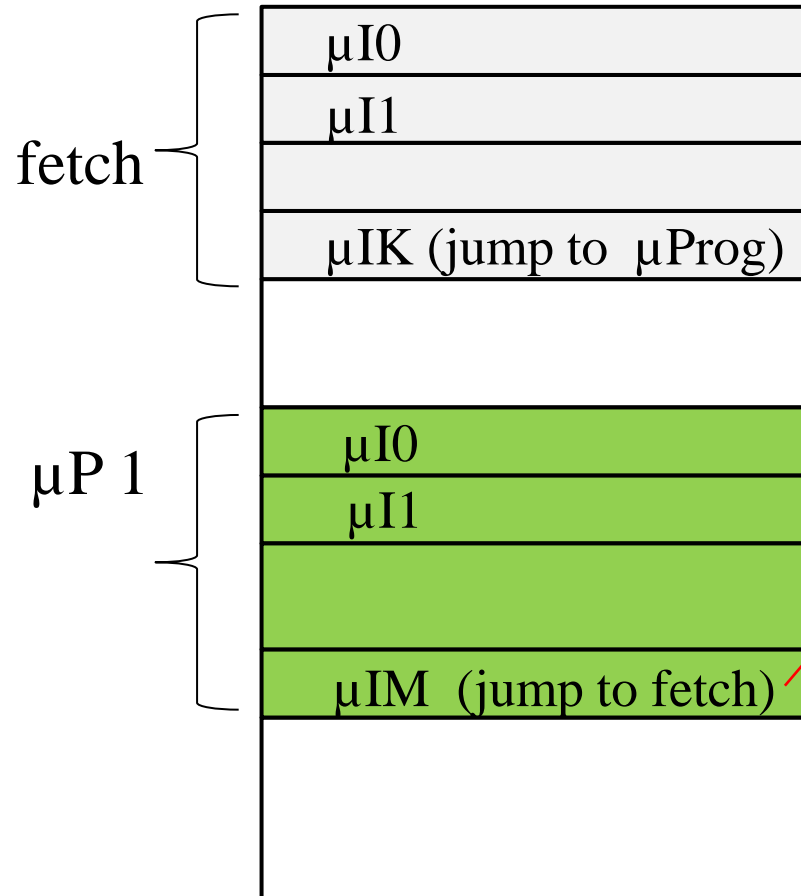


Ejemplo de funcionamiento de una UC con secuenciación implícito

CO ROM (co2 μ Addr)

0	μ Addr for 1 st μ I of μ P 0
1	μ Addr for 1 st μ I of μ P 1
N	μ Addr for 1 st μ I of μ P N

Control Memory



Formato de las microinstrucciones

- ▶ **Formato de la microinstrucción:**
especifica el n° de bits y el significado de cada uno de ellos.

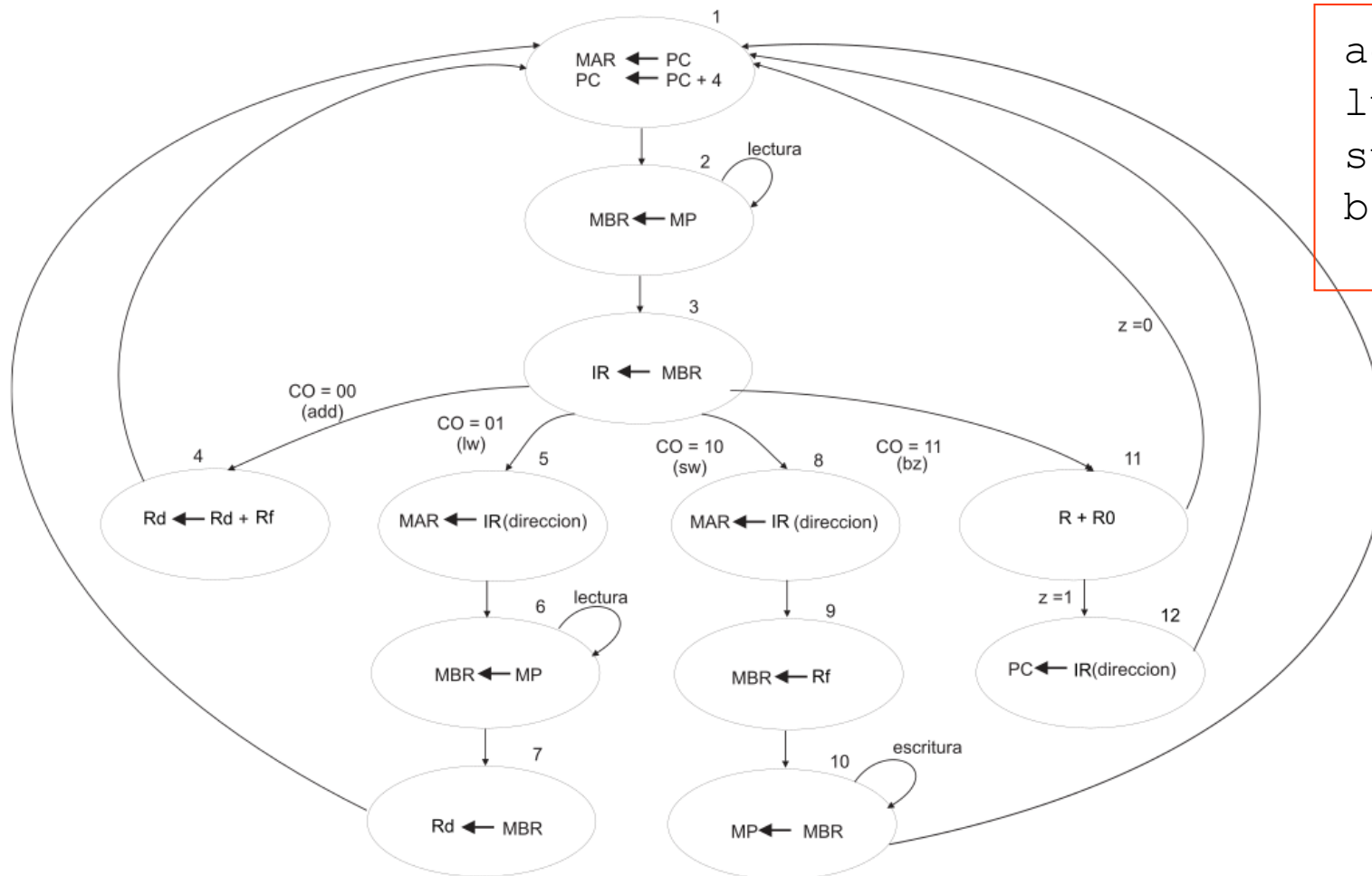


- ▶ Las señales se agrupan por **campos**:
 - ▶ Señales triestado de acceso a bus
 - ▶ Señales de gobierno de la ALU
 - ▶ Señales de gobierno del banco de registros
 - ▶ Señales de gobierno de la memoria
 - ▶ Señales de control de los multiplexores

Máquina de estados del ejemplo

Ejemplo para un computador
con solo 4 instruc. máquina

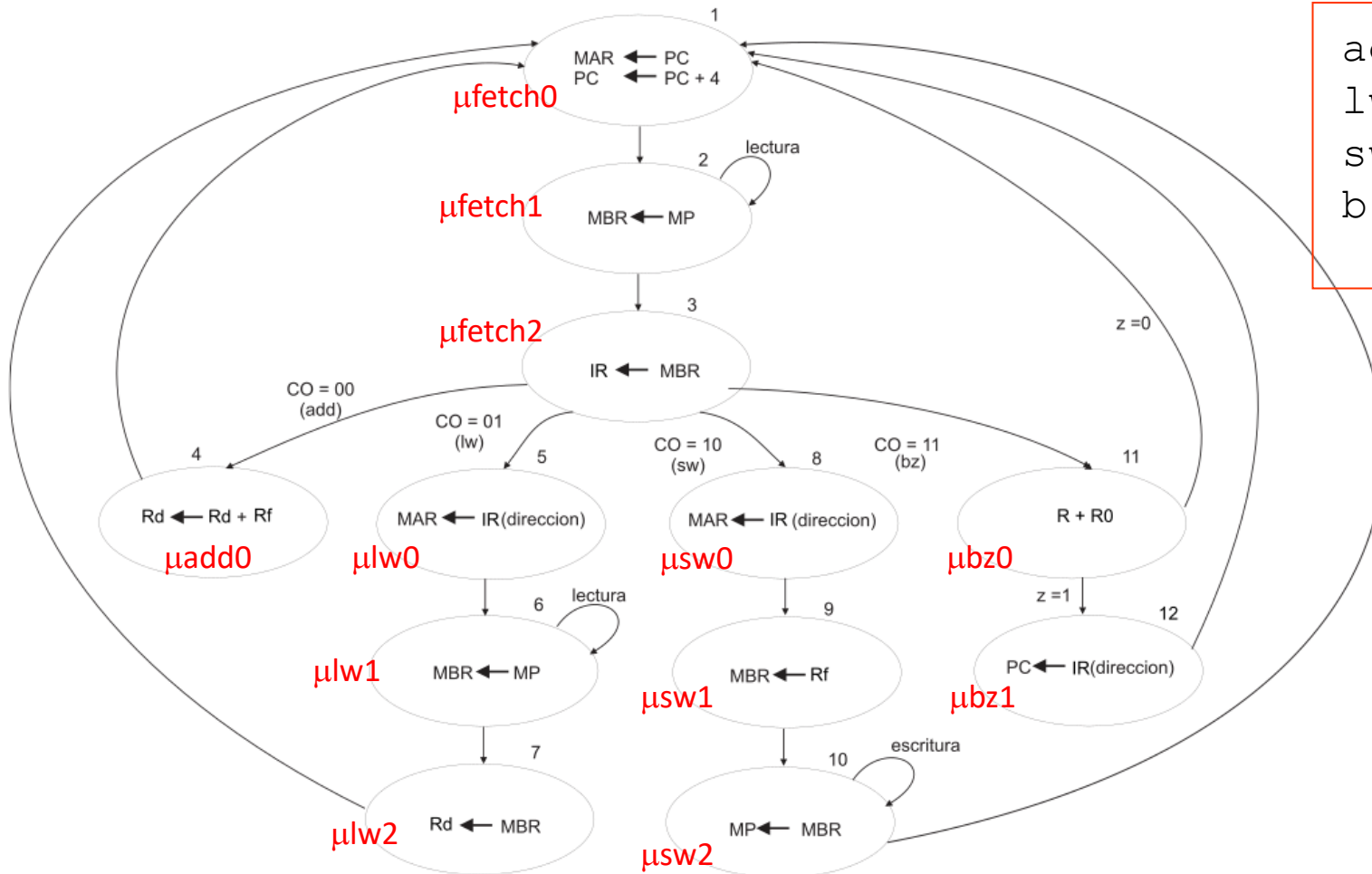
```
add rd, rf
lw rd, dir
sw Rf, dir
bz R, dir
```



Microinstrucciones para el ejemplo

Ejemplo para un computador
con solo 4 instruc. máquina

```
add rd, rf
lw rd, dir
sw Rf, dir
bz R, dir
```

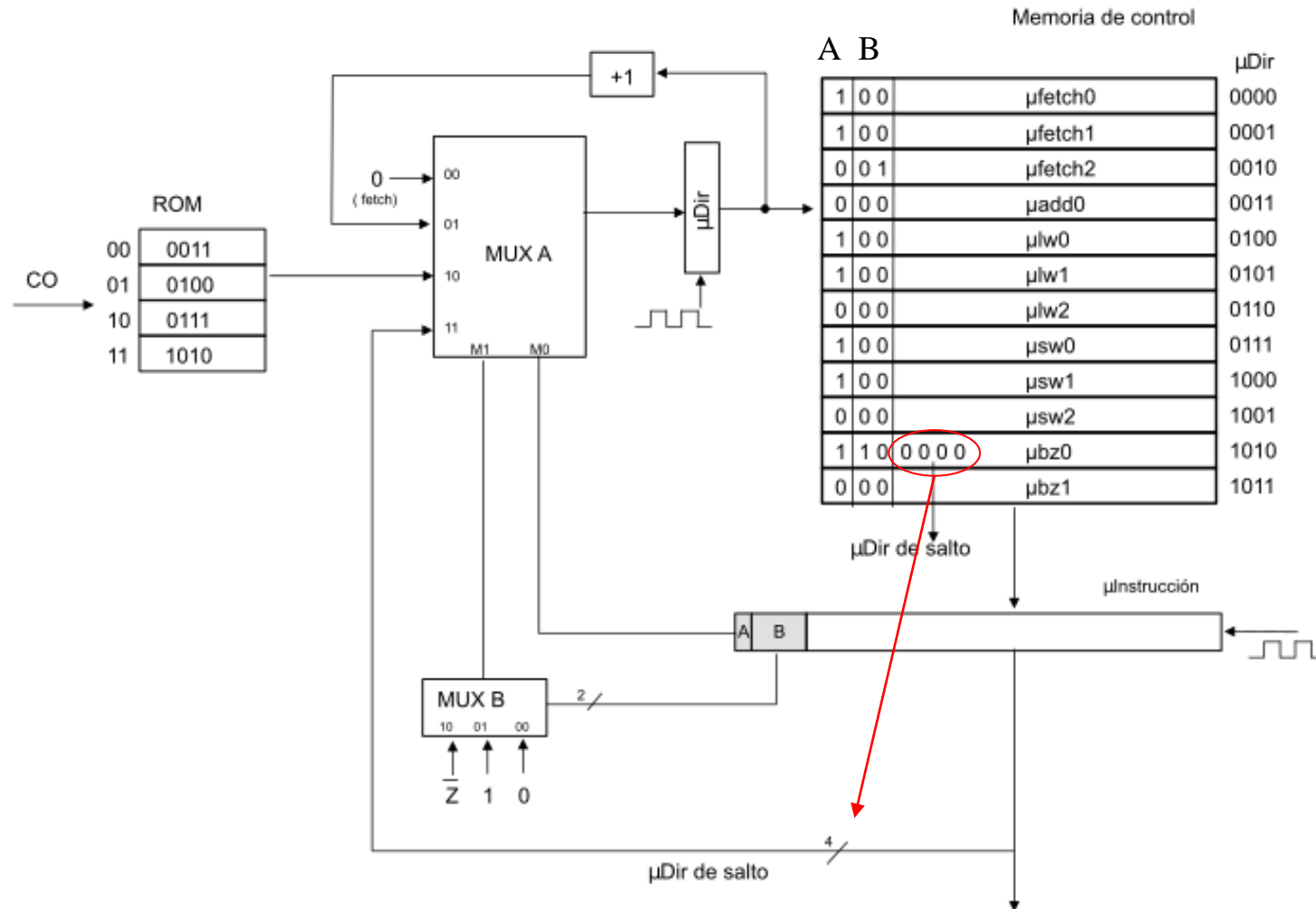


Microcódigo para el ejemplo

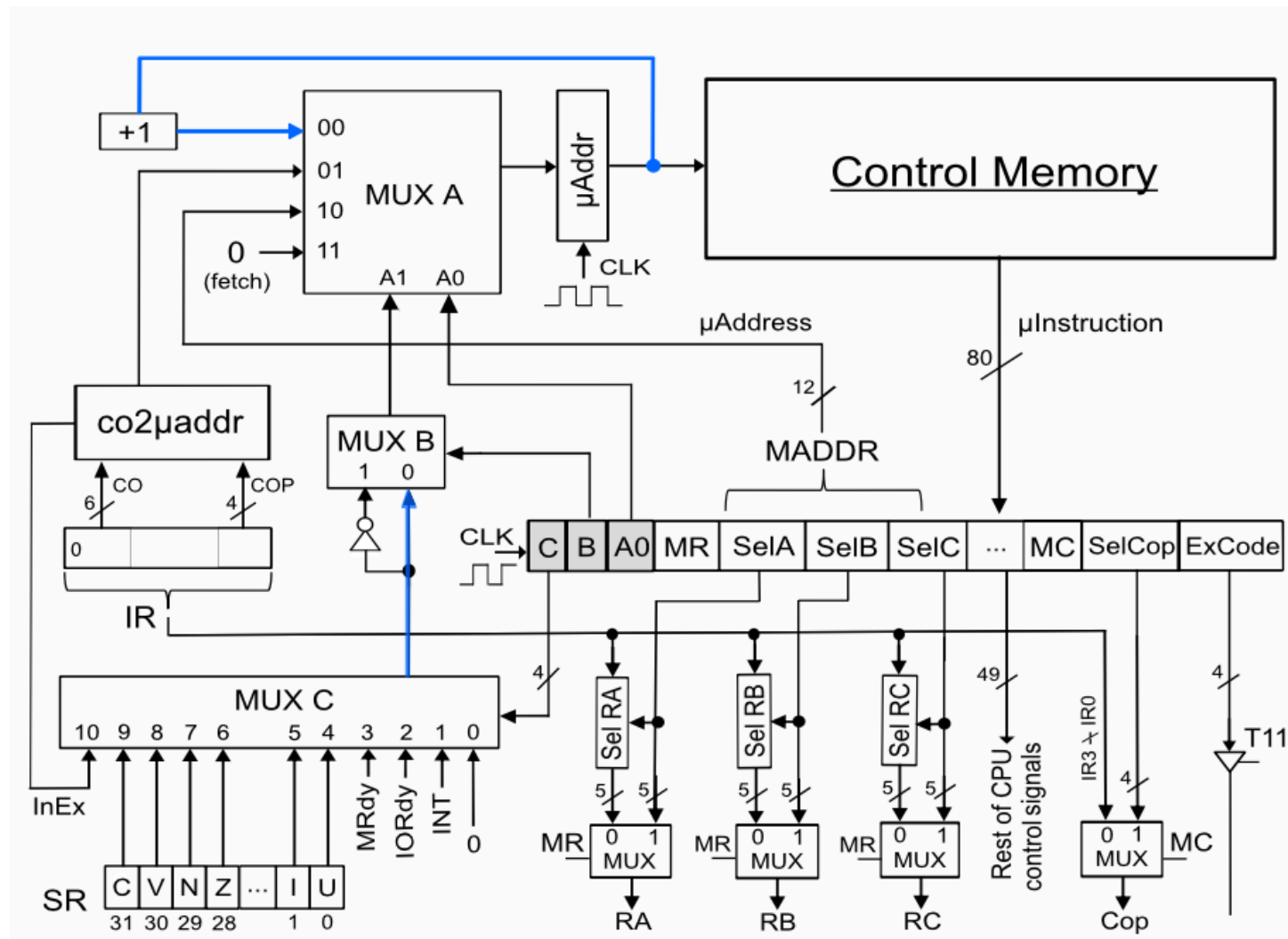
```
add r1, r2
lw r1, dir
bz dir
sw r1
```

	C0	C1	C2	C3	C4	C5	C6	C7	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	T8	T9	T10	LE	MA	MB1	MB0	M1	M2	M7	R	W	Ta	Td		
μfetch0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	fetch
μfetch1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	
μfetch2	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
μadd0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	add
μlw0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
μlw1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	lw	
μlw2	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
μsw0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
μsw1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	sw
μsw3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	0	
μbz0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	
μbz1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	bz

Ejemplo de unidad de control microprogramada para el ejemplo

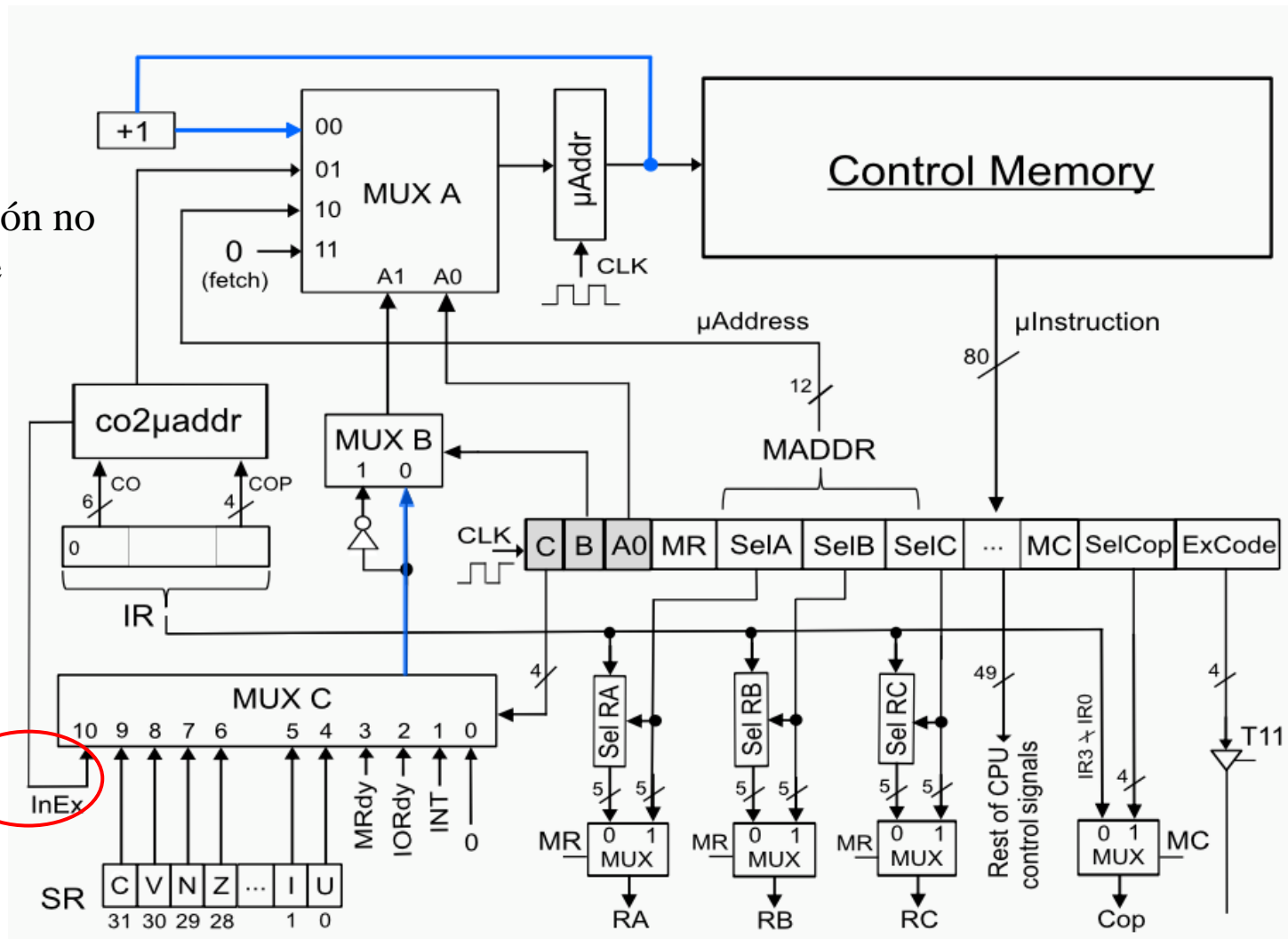


Unidad de control de WepSIM

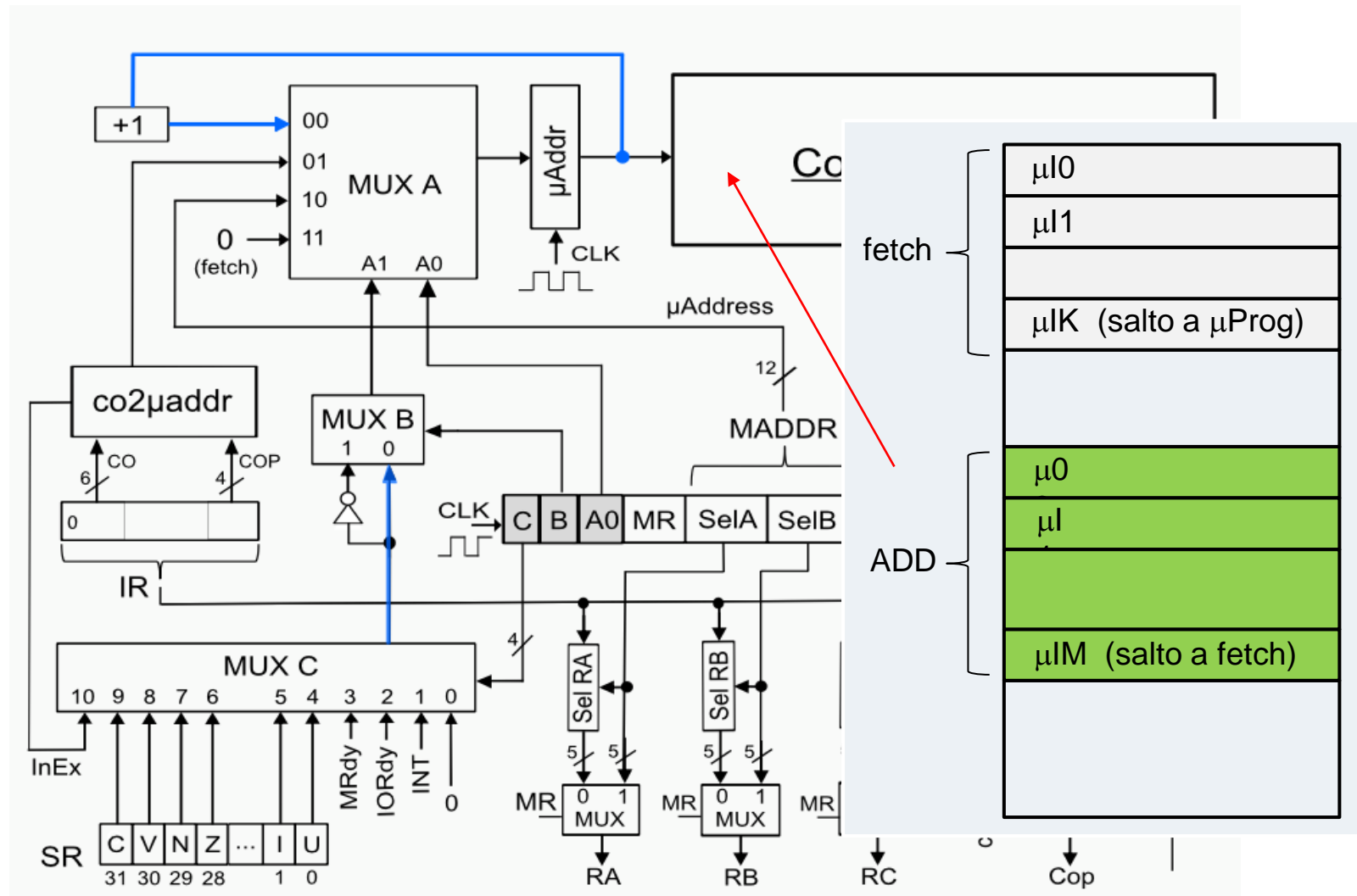


Unidad de control de WepSIM

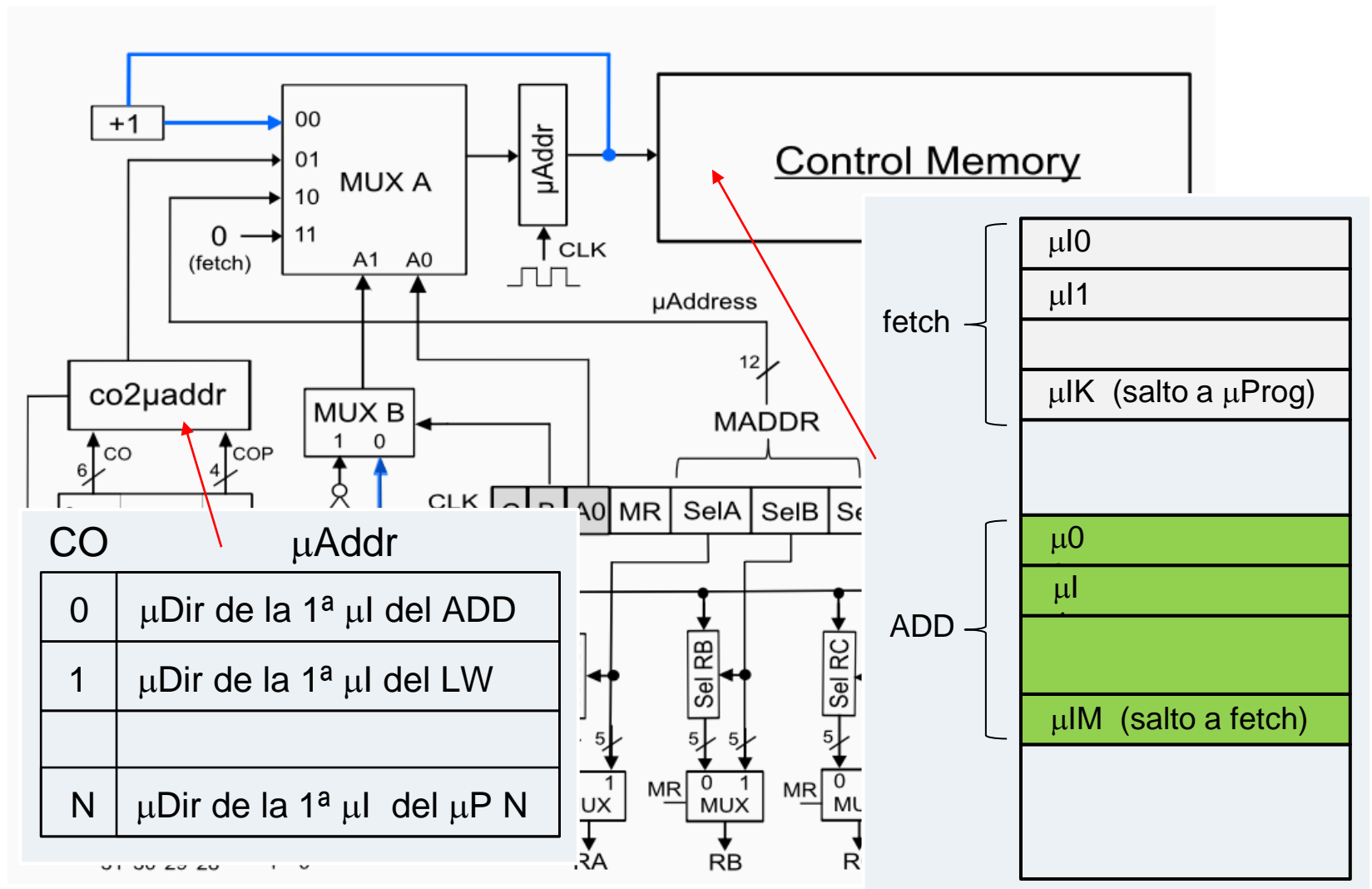
Instrucción no existente



Unidad de control de WepSIM

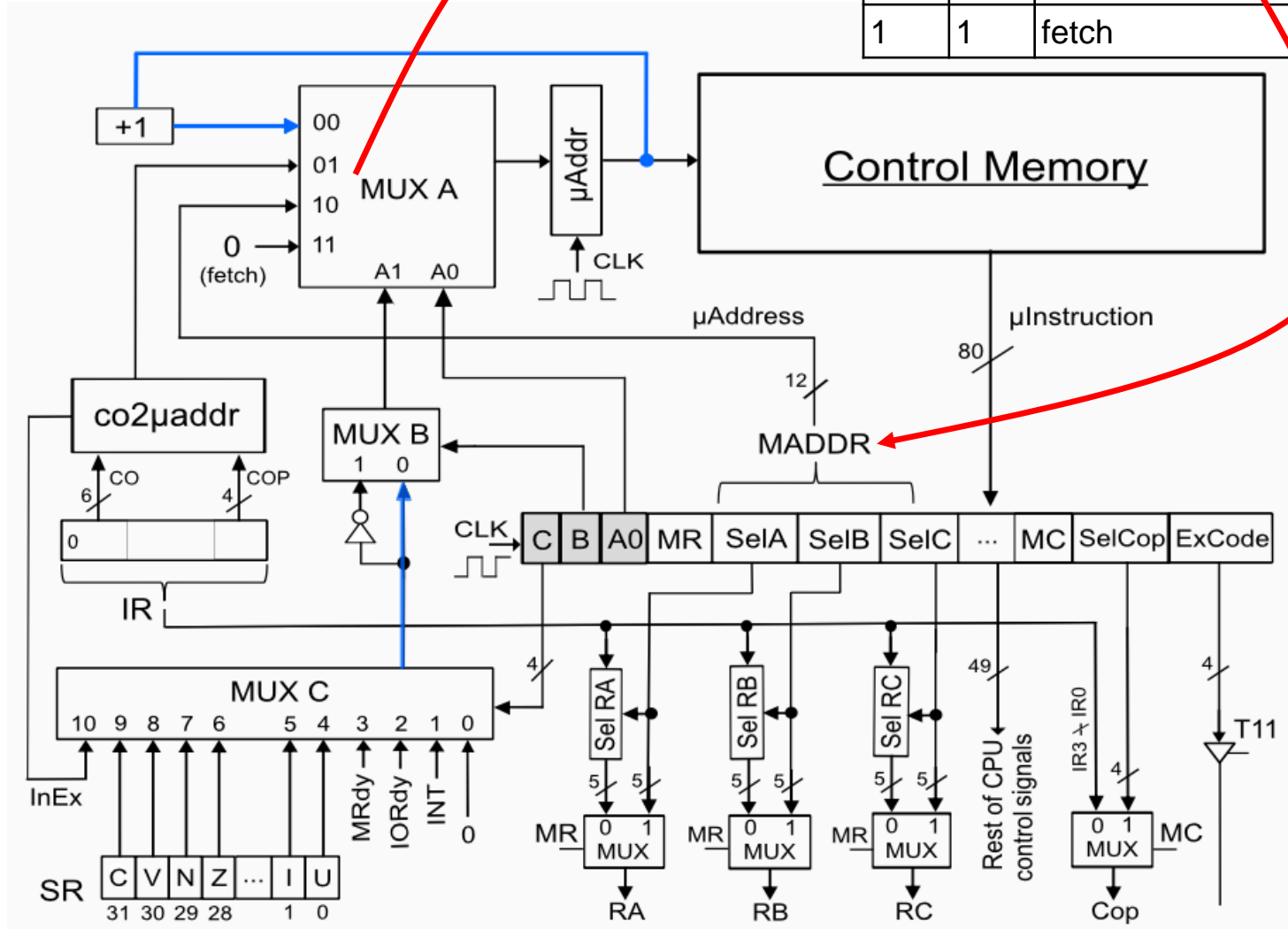


Unidad de control de WepSIM



Unidad de control de WepSIM

A1	A0	Salida
0	0	Siguiente μDir
0	1	Salto a $\mu\text{Prog. (ROM)}$
1	0	μDir de salto
1	1	fetch



Unidad de control de WepSIM

A0	B	C3	C2	C1	C0	Acción
0	0	0	0	0	0	Siguiente μ Dirección
0	1	0	0	0	0	Salto incondicional a MADDR
0	0	0	0	0	1	Salto condicional a MADDR si INT = 1 (*)
0	1	0	0	1	0	Salto condicional a MADDR si IORdy = 0 (*)
0	1	0	0	1	1	Salto condicional a MADDR si MRdy = 0 (*)
0	0	0	1	0	0	Salto condicional a MADDR si U = 1 (*)
0	0	0	1	0	1	Salto condicional a MADDR si I = 1 (*)
0	0	0	1	1	0	Salto condicional a MADDR si Z = 1 (*)
0	0	0	1	1	1	Salto condicional a MADDR si N = 1 (*)
0	0	1	0	0	0	Salto condicional a MADDR si O = 1 (*)
1	0	0	0	0	0	Salto a μ Prog. (ROM c02 μ addr)
1	1	0	0	0	0	Salto a fetch (μ Dir = 0)

- ▶ (*) Si no se cumple la condición \rightarrow Siguiente μ Dirección
- ▶ Resto de entradas \rightarrow funcionamiento indefinido

Ejemplos de saltos

operaciones elementales con la UC

- ▶ **Salto a la dirección 000100011100 (12 bits) si Z = 1. En caso contrario se salta a la siguiente.**

O. Elemental	Señales
Si (Z) $\mu\text{PC}=000100011100$	$A0=0, B=0, C=0110_2, \text{mADDR}=000100011100_2$

- ▶ **Salto incondicional a la dirección 000100011111**

O. Elemental	Señales
$\mu\text{PC}=000100011111$	$A0=0, B=1, C=0000_2, \text{mADDR}=000100011111_2$

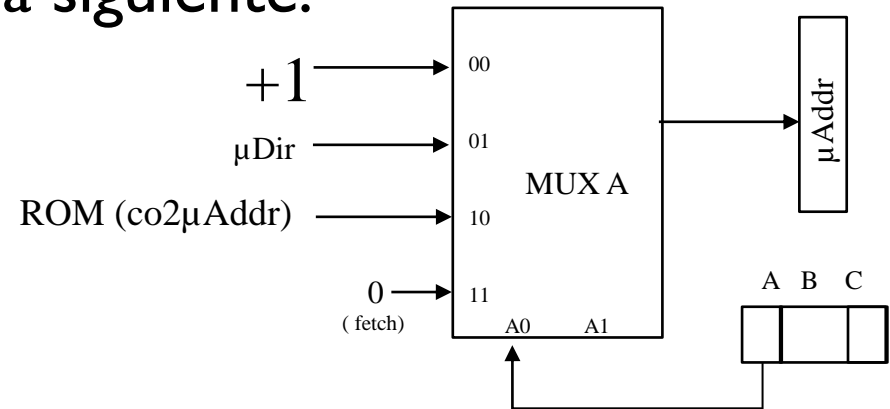
- ▶ **Salto a la primera μ dirección del μ programa asociado al CO**

O. Elemental	Señales
Salto a CO	$A0=1, B=0, C=0000_2$

Ejemplo

- ▶ Salto a la μ Dirección 000100011100 (12 bits) si $Z = 1$. En caso contrario se salta a la siguiente:

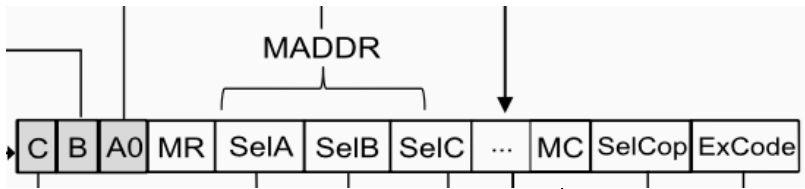
- ▶ $A0 = 0$
- ▶ $B = 0$
- ▶ $C = 0110$
- ▶ $\mu\text{Addr} = 000100011100$



- ▶ Salto incondicional a la μ Dirección 000100011111
- ▶ $A0 = 0$
- ▶ $B = 1$
- ▶ $C = 0000$
- ▶ $\mu\text{Addr} = 000100011111$

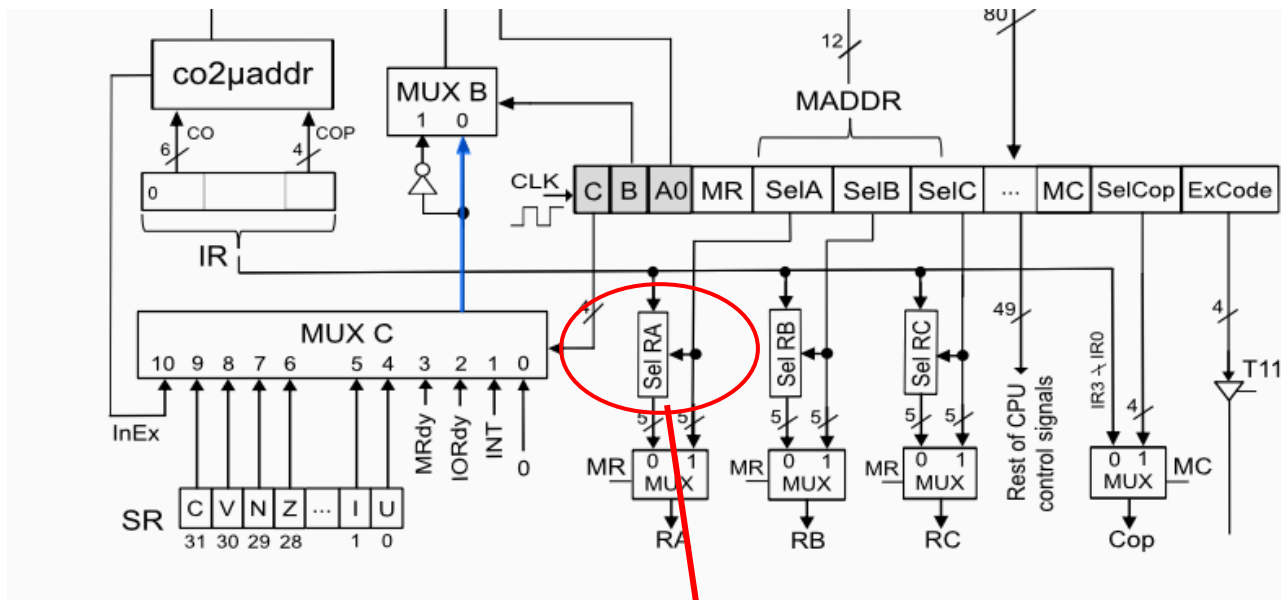
μ Dirección codificada
en los bits 72-61 de la
 μ Instrucción

Formato de la microinstrucción

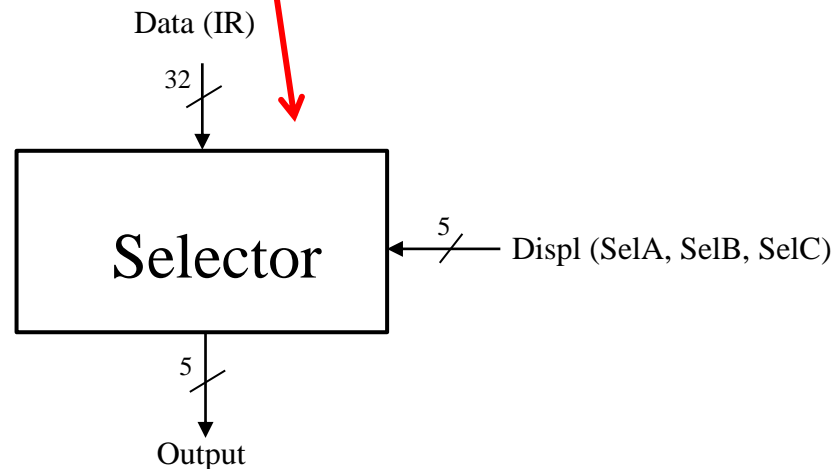


C0 .. C7	Carga en registros
Ta, Td	Triestados a buses
T1..T10	Puertas triestado
M1, M2, M7, MA, MB	Multiplexores
SelP	Selector Registro estado
LC	Carga en Register File
SE	Extensión de signo
Size, Offset	Selector del registro IR
BW	Tamaño de operación en memoria
R, W	Operación de memoria
IOR, IOW	Operación de E/S
INTA	Reconocimiento INT
I	Habilitar interrupciones
U	Usuario/núcleo

Selector de registros

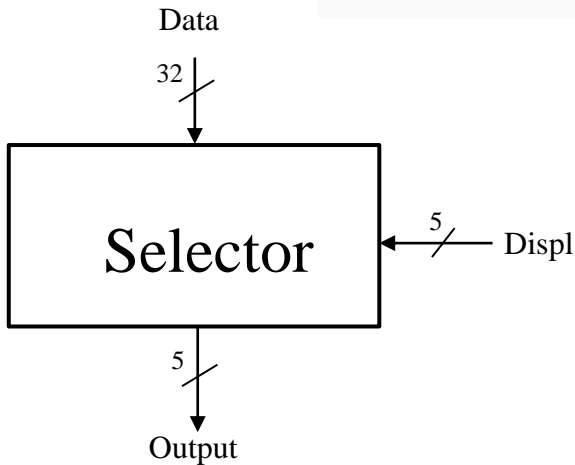
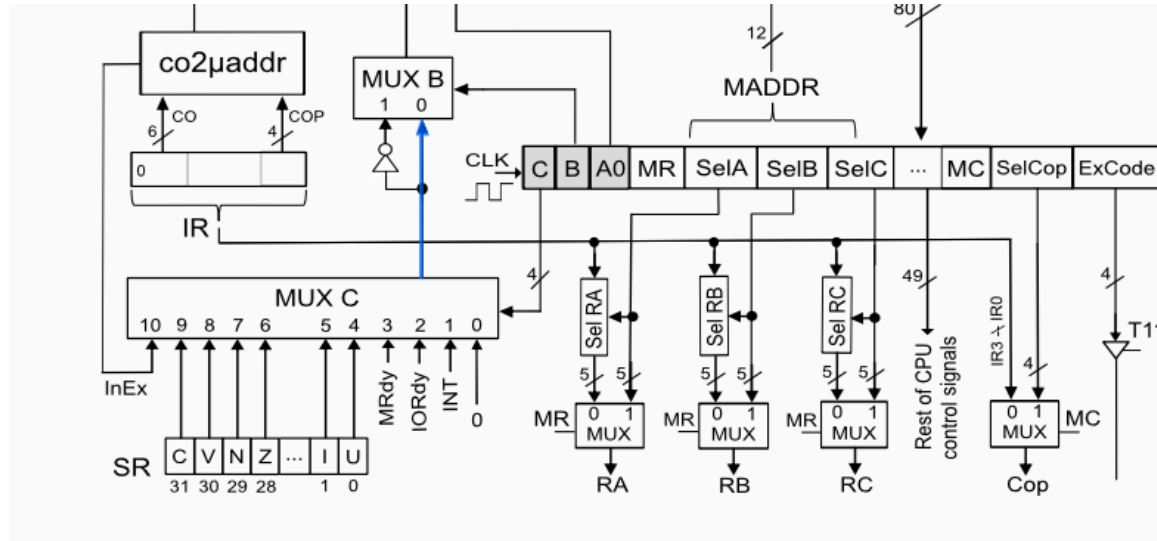


Selecciona 5 bits de un conjunto de 32 bits desde la posición indicada en Displ (bit inferior)



Selector de registros

Ejemplo



RI: $D_{31}D_{30}D_{29}D_{28}D_{27}D_{26}D_{25} \dots D_4D_3D_2D_1D_0$

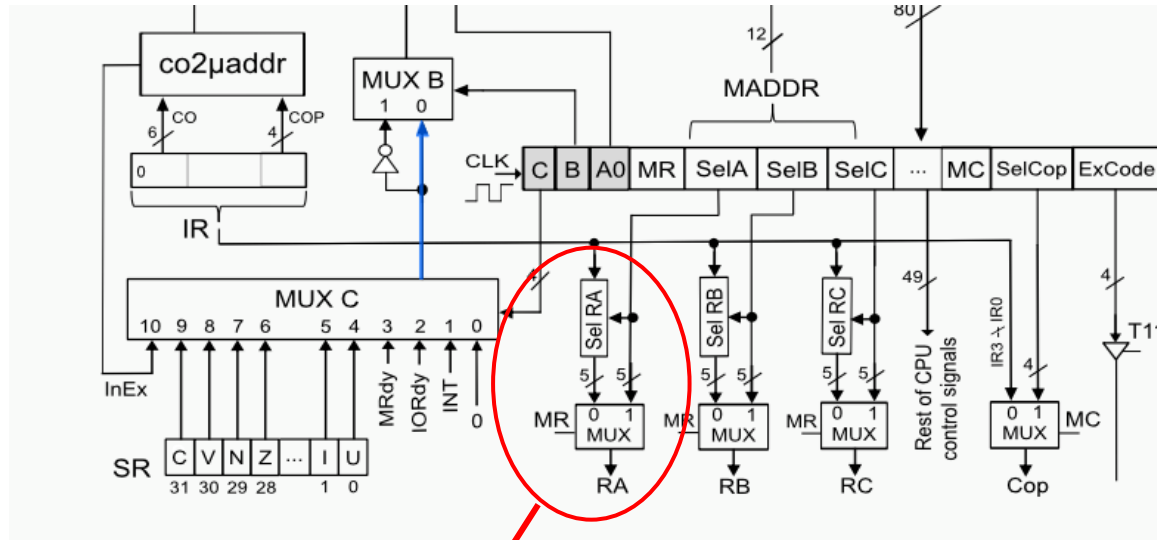
Si Displ = 11011 \rightarrow Output = $D_{31}D_{30}D_{29}D_{28}D_{27}$

Si Displ = 00000 \rightarrow Output = $D_4D_3D_2D_1D_0$

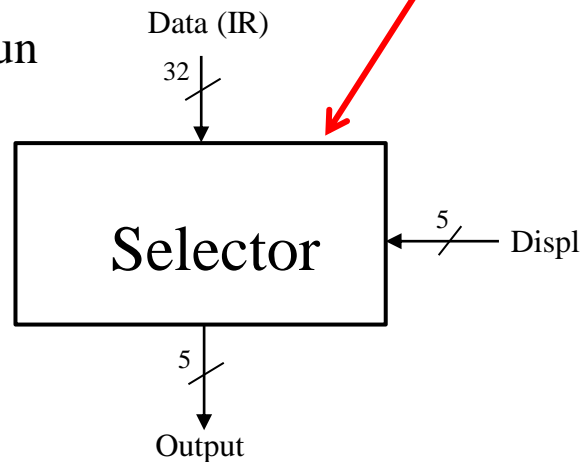
Si Displ = 10011 \rightarrow Output = $D_{23}D_{22}D_{21}D_{20}D_{19}$

Si Displ = 01011 \rightarrow Output = $D_{15}D_{14}D_{13}D_{12}D_{11}$

Selector de registros



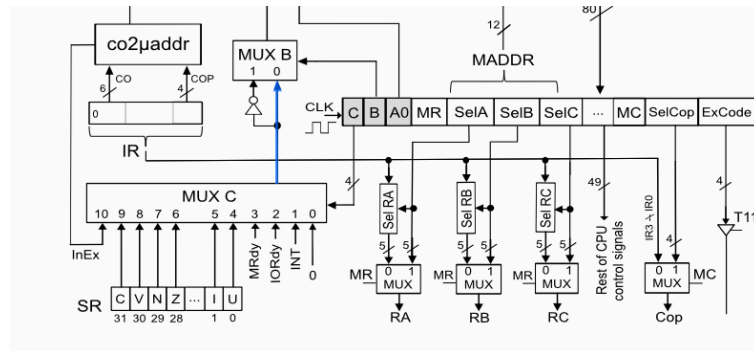
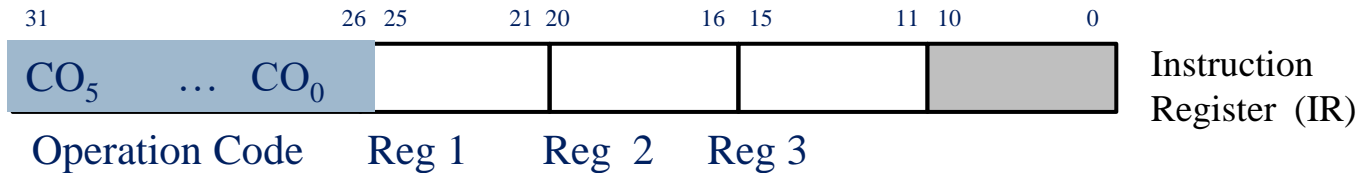
Selecciona 5 bits de un conjunto de 32 bits desde la posición indicada en Displ



- Si $MR = 1$, RA se obtiene directamente de la μ Instrucción
- Si $MR = 0$, RA se obtiene de un campo de la instrucción (en IR)

Selector de registros

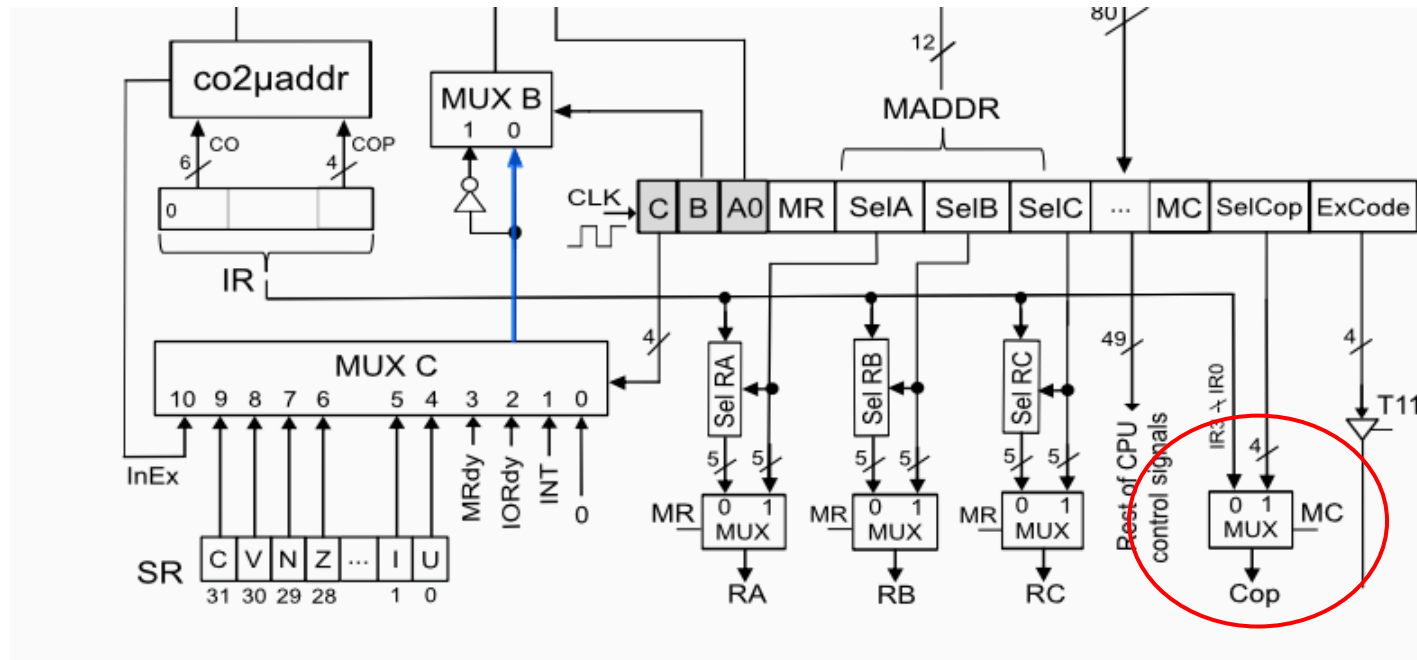
- Si el formato de una instrucción almacenada en IR es:



MR = 0

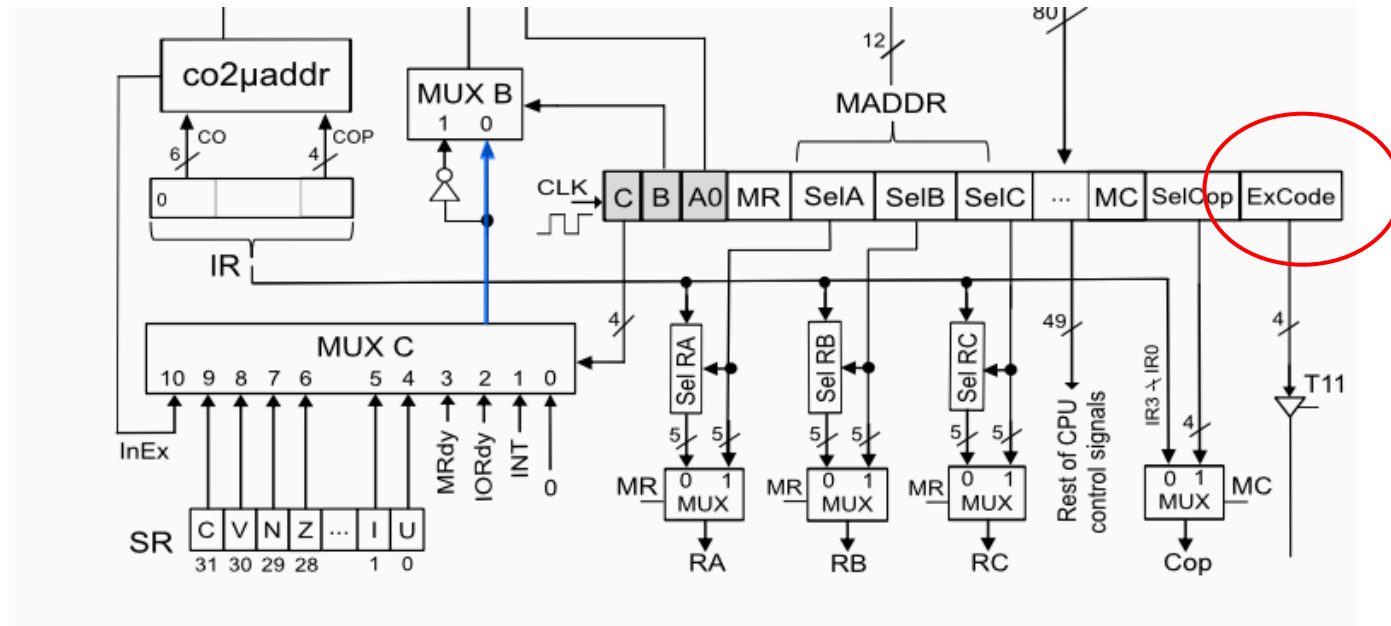
- Si se quiere seleccionar el campo con el Reg 2 en la puerta B del banco de registros → SelB = 10000 (RB se obtiene de los bits 20...16 del IR)
- Si se quiere seleccionar el campo con el Reg 3 en la puerta A del banco de registros → SelA = 01011 (RA se obtiene de los bits 15...11 del IR)
- Si se quiere seleccionar el campo con el Reg 1 en la puerta C del banco de registros → SelC = 10101 (RC se obtiene de los bits 25...21 del IR)

Selección del código de operación de la ALU



- Si $MC = 1$, el código de operación de la ALU se obtiene directamente de la microinstrucción (SelCop)
- Si $MC = 0$, el código de operación de la ALU se obtiene de los cuatro últimos bits almacenados en el registro de instrucción

Código de excepción



- **ExCode:**
 - Permite tener un valor inmediato cualquiera de 4 bits,
 - Especialmente útil para generar el vector de interrupción a utilizar cuando se produce una excepción en la instrucción.

Ejemplo

► Instrucciones a microprogramar con WepSIM*:

Instrucción	Cód. Oper.	Significado
ADD Rd, Rf1, Rf2	000000	$Rd \leftarrow Rf1 + Rf2$
LI R, valor	000001	$R \leftarrow \text{valor}$
LW R, dir	000010	$R \leftarrow MP[dir]$
SW R, dir	000011	$MP[dir] \leftarrow R$
BEQ Rf1, Rf2, displ	000100	if ($Rf1 == Rf2$) $PC \leftarrow PC + \text{desp}$
J dir	000101	$PC \leftarrow \text{dir}$
HALT	000110	Parada, bucle infinito

* Memoria de un ciclo

Microprograma de las instrucciones

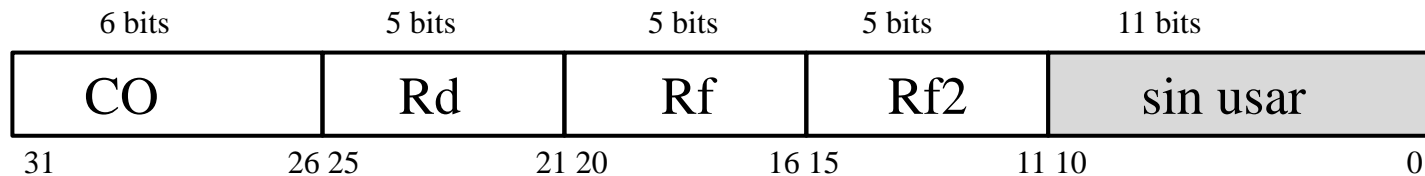
► FETCH

Ciclo	Op. Elemental	Señales activadas (resto a 0)	C	B	A0
0	$MAR \leftarrow PC$	T2, C0	0000	0	0
1	$MBR \leftarrow MP$	Ta, R, BW = 11, CI, MI	0000	0	0
	$PC \leftarrow PC + 4$	M2, C2	0000	0	0
2	$IR \leftarrow MBR$	T1, C3	0000	0	0
3	Decodificación		0000	0	1

Microprograma de las instrucciones

► ADD Rd, Rf1, Rf2

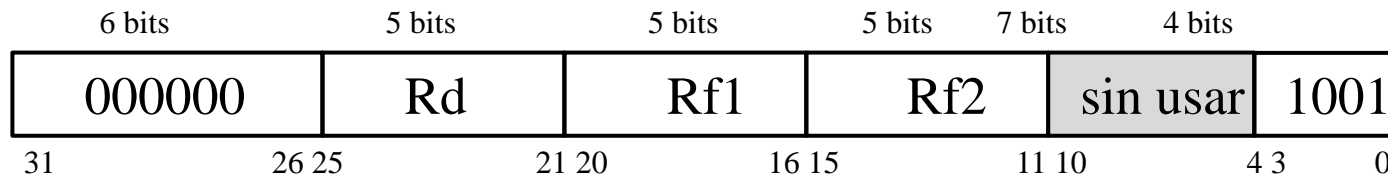
Ciclo	Op. Elemental	Señales activadas (resto a 0)	C	B	A0
0	$Rd \leftarrow Rf1 + Rf2$	Cop = 1010 SelP = 11, C7, M7 T6, LC SelA = 10000 (16) SelB = 01011 (11) SelC = 10101 (21)	0000	1	1



Microprograma de las instrucciones (otra)

► ADD Rd, Rf1, Rf2

Ciclo	Op. Elemental	Señales activadas (resto a 0)	C	B	A0
0	$Rd \leftarrow Rf1 + Rf2$	SelCop = 1010, MC SelP=11, C7, M7 T6, LC SelA = 10000 (16) SelB = 01011 (11) SelC = 10101 (21)	0000	1	1



Microprograma de las instrucciones

► LI R, valor

Ciclo	Op. Elemental	Señales activadas (resto a 0)	C	B	A0
0	$R \leftarrow IR$ (valor)	LC SelC = 10101 (21) T3, Size = 10000 Offset= 00000 SE=1	0000	1	1

6 bits

5 bits

5 bits

16 bits

CO	R	sin usar	número de 16 bits
----	---	----------	-------------------

31

26 25

21 20

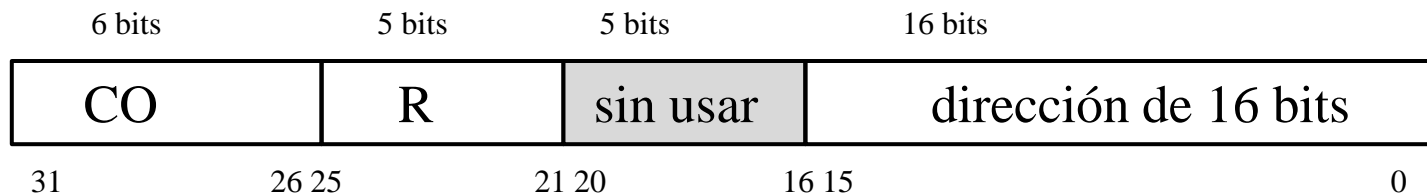
16 15

0

Microprograma de las instrucciones

- LW R dir, con memoria síncrona de un ciclo

Ciclo	Op. Elemental	Señales activadas (resto a 0)	C	B	A0
0	MAR \leftarrow IR (dir)	T3, C0 Size = 10000, Offset= 00000	0000	0	0
1	MBR \leftarrow MP[MAR]	Ta, R, BW = 11, CI, MI	0000	0	0
2	R \leftarrow MBR	TI, LC, SelC = 10101	0000	1	1



Microprograma de las instrucciones

- LW R dir, con memoria asíncrona (MRdy=1 indica el fin)

Ciclo	Op. Elemental	Señales activadas (resto a 0)	C	B	A0
0	MAR \leftarrow IR (dir)	T3, C0 Size = 10000, Offset= 00000	0000	0	0
1	while (!MRdy) MBR \leftarrow MP[MAR]	Ta, R, BW = 11, C1, M1, MADDR= μ Add de esta μ instrucción	0011	1	0
2	R \leftarrow MBR	T1, LC, SelC = 10101	0000	1	1

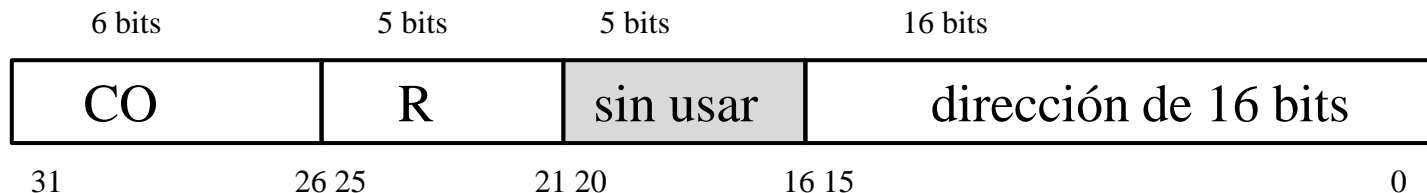
Se ejecuta esta microinstrucción mientras MRdy==0



Microprograma de las instrucciones

- SW R dir, con memoria síncrona de un ciclo

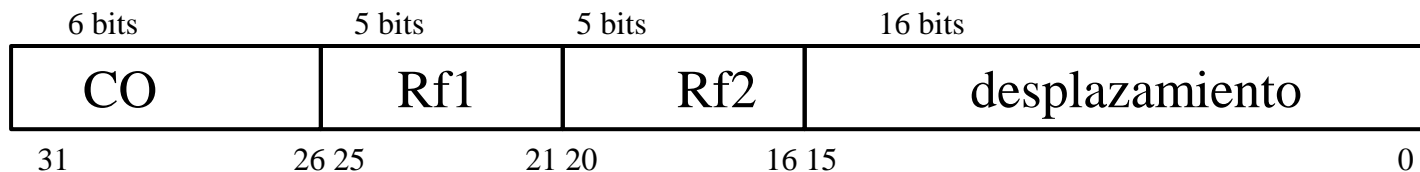
Ciclo	Op. Elemental	Señales activadas (resto a 0)	C	B	A0
0	$MBR \leftarrow R$	$T9, CI, SelA = 10101$	0000	0	0
1	$MAR \leftarrow IR(dir)$	$T3, C0,$ Size = 10000, offset= 00000	0000	0	0
2	$MP[dir] \leftarrow MBR$	$Td, Ta, BW = 11, W$	0000	1	1



Microprograma de las instrucciones

► BEQ Rf1, Rf2, desp

Ciclo	Op. Elemental	Señales activadas (resto a 0)	C	B	A0
0	Rf1 - Rf2	SelCop = 1011, MC, C7, M7 SelP = 11, SelA = 10101 SelB = 10000	0000	0	0
11	If (Z == 0) goto fetch else next	MADDR = 0	0110	1	0
2	RT1 ← PC	T2, C4	0000	0	0
3	RT2 ← IR (dir)	Size = 10000 Offset = 00000, T3, C5	0000	0	0
4	PC ← RT1 + RT2	SelCop = 1010, MC, MA, MB=01, T6, C2,	0000	1	1



Microprograma de las instrucciones

► J dir

Ciclo	Op. Elemental	Señales activadas (resto a 0)	C	B	A0
0	PC \leftarrow IR (dir)	C2,T3, size = 10000, offset= 00000	0000	I	I



Especificación de los microprogramas en WepSIM

<Lista de microcódigos>

<Especificación de registros>

<Pseudoinstrucciones>

Especificación de los microprogramas en WepSIM

begin

{

 fetch: (T2, C0=1),
 (Ta, R, BW=11, C1, M1),
 (M2, C2, T1, C3),
 (A0, B=0, C=0)

}

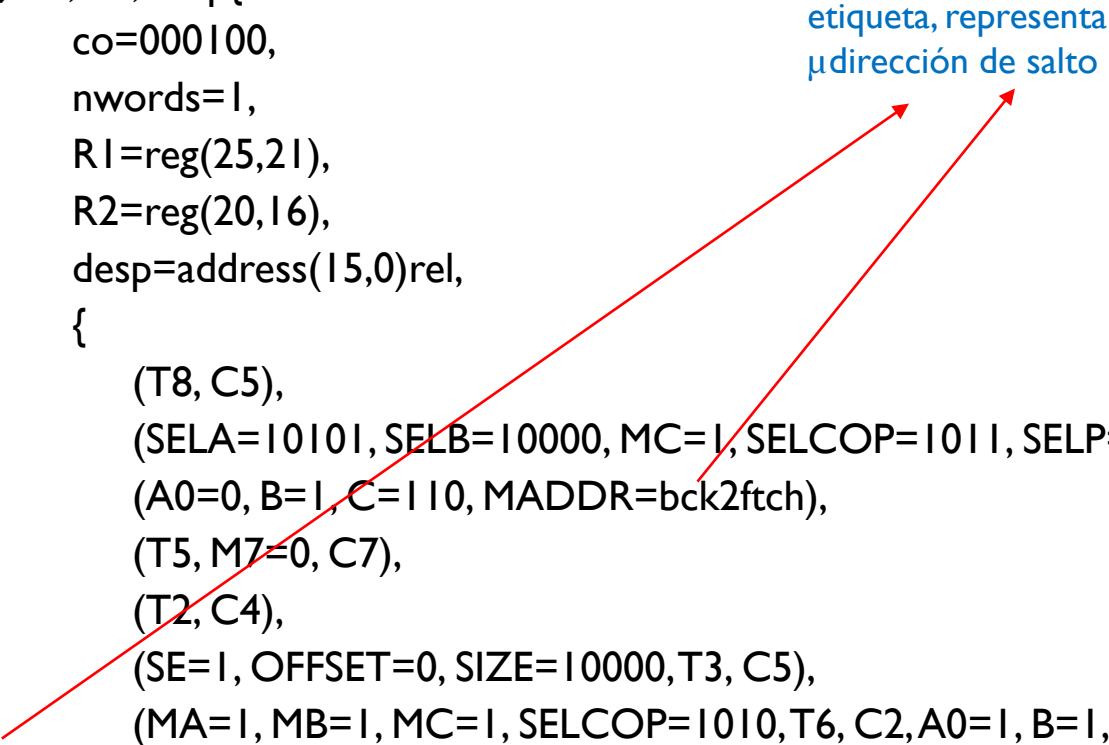
Especificación de los microprogramas en WepSIM

```
ADD R1,R2,R3{  
    co=000000,  
    nwords=1,  
    R1=reg(25,21),  
    R2=reg(20,16),  
    R3=reg(15,11),  
    {  
        (SelCop=1010, MC, SelP=11, M7,C7,T6, LC,  
        SelA=01011, SelB=10000, SelC=10101,  
        A0=1, B=1, C=0)  
    }  
}
```

Especificación de los microprogramas en WepSIM

```
BEQ R1, R2, desp{
    co=000100,
    nwords=1,
    R1=reg(25,21),
    R2=reg(20,16),
    desp=address(15,0)rel,
    {
        (T8, C5),
        (SELA=10101, SELB=10000, MC=1, SELCOP=1011, SELP=11, M7, C7),
        (A0=0, B=1, C=110, MADDDR=bck2ftch),
        (T5, M7=0, C7),
        (T2, C4),
        (SE=1, OFFSET=0, SIZE=10000, T3, C5),
        (MA=1, MB=1, MC=1, SELCOP=1010, T6, C2, A0=1, B=1, C=0),
        bck2ftch: (T5, M7=0, C7),
        (A0=1, B=1, C=0)
    }
}
```

etiqueta, representa
 μ dirección de salto



Especificación de registros

```
registers {  
    0=$zero, 1=$at,  
    2=$v0,   3=$v1,  
    4=$a0,   5=$a1,  
    6=$a2,   7=$a3,  
    8=$t0,   9=$t1,  
    10=$t2,  11=$t3,  
    12=$t4,  13=$t5,  
    14=$t6,  15=$t7,  
    16=$s0,  17=$s1,  
    18=$s2,  19=$s3,  
    20=$s4,  21=$s5,  
    22=$s6,  23=$s7,  
    24=$t8,  25=$t9,  
    26=$k0,  27=$k1,  
    28=$gp,  29=$sp (stack_pointer),  
    30=$fp,  31=$ra  
}
```