Arquitetura de Computadores

PROF. ISAAC

Organização do processador

Organização do processador

O processador executa os seguintes passos:

Busca da instrução: o processador lê uma instrução da memória (registrador, cache, memória principal).

Interpretação da instrução: a instrução é decodificada para determinar qual ação é necessária.

Busca dos dados: a execução de uma instrução pode necessitar a leitura de dados da memória ou de um módulo de E/S.

Processamento dos dados: a execução de uma instrução pode necessitar efetuar alguma operação aritmética ou lógica com os dados.

Escrita dos dados: os resulta

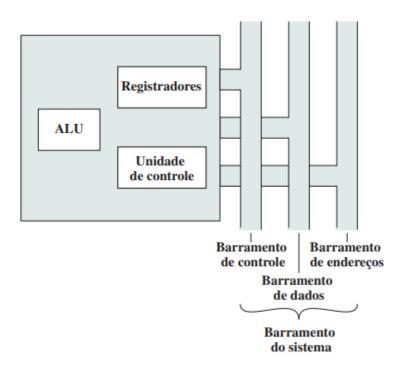
Para fazer essas coisas, deve estar claro que o processador precisa armazenar alguns dados temporariamente.

Organização do processador

Os principais componentes do processador são uma unidade lógica e aritmética (ALU) e uma unidade de controle (UC).

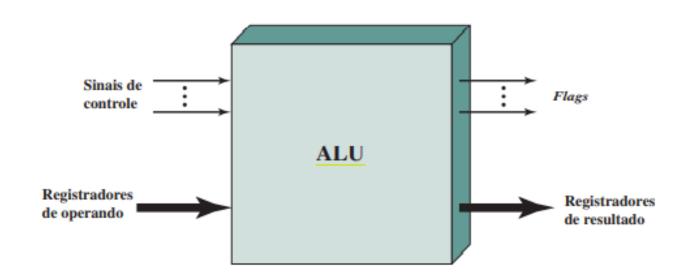
A ALU faz os cálculos ou o processamento de dados de fato.

A UC controla a movimentação de dados e das instruções que entram e saem do processador e controla a operação da ALU



ALU – Unidade Lógica e Aritmética

A ALU é a parte do computador que realmente realiza operações lógicas e aritméticas sobre os dados. Todos os outros elementos do sistema de computação — unidade de controle, registradores, memória, E/S — existem sobretudo com o objetivo de trazer dados para a ALU processar, e depois levar os resultados de volta



Registradores visíveis ao usuário: possibilitam que o programador de linguagem de máquina ou de montagem minimize as referências à memória principal, pela otimização do uso de registradores.

Registradores de controle e de estado: usados pela unidade de controle para controlar a operação do processador e por programas privilegiados do Sistema Operacional para controlar a execução de programas.

Não há uma separação clara de registradores nessas duas categorias. Por exemplo, em algumas máquinas, o contador de programas é visível ao usuário (por exemplo, o x86), mas em muitos outros, não é.

Registradores visíveis ao usuário:

- ➤ **Uso geral:** podem ser atribuídos para uma variedade de funções pelo programador. Por exemplo, pode haver registradores dedicados para ponto flutuante e operações de pilha.
- Dados: podem ser usados apenas para guardar dados.
- **Endereços:** podem ser, de certa forma, de uso geral ou podem ser dedicados para um modo de endereçamento em particular.
 - Ponteiros de segmento.
 - Registradores de índice.
 - Ponteiros de pilha.
- Códigos condicionais: parcialmente visível ao usuário, guarda códigos condicionais (também chamados de flags).

Registradores de controle e de estado

- Contador de programas (PC): contém o endereço de uma instrução a ser lida.
- > Registrador da instrução (IR): contém a instrução lida mais recentemente.
- > Registrador de endereço de memória (MAR): contém o endereço de um local de memória.
- ➤ Registrador de buffer de memória (MBR): contém uma palavra de dados para ser escrita na memória ou a palavra lida mais recentemente.
- ➤ Palavra de estado do programa (PSW): em geral, a PSW contém códigos condicionais e outras informações de estado.

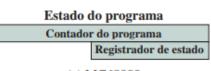
Registrador de endereço de memória (MAR) e Registrador de buffer de memória (MBR):

Nem todos os processadores possuem registradores internos designados como MAR e MBR, mas é necessário algum mecanismo de armazenamento equivalente pelo qual os bits a serem transferidos ao barramento do sistema sejam processados e os bits a serem lidos do barramento de dados sejam armazenados temporariamente.

Exemplo de Registradores de alguns processadores:







Registradores gerais

$\mathbf{A}\mathbf{X}$	Acumulador
$\mathbf{B}\mathbf{X}$	Base
$\mathbf{C}\mathbf{X}$	Contador
DX	Dados

Ponteiros e índic			
SP	Ponteiro de pilha		
BP	Ponteiro de base		
SI	Índice de origem		
DI	Índice de destino		

Segmento

	begineme
CS	Código
DS	Dados
SS	Pilha
ES	Extrato

Estado do programa

Flags
Ponteiro
de instrução

(b) 8086

Registradores gerais

EAX	AX
EBX	BX
ECX	CX
EDX	DX

ESP	SP
EBP	BP
ESI	SI
EDI	DI

Estado do programa

1 0	
Registrador de FLAGS	
Ponteiro de instrução	

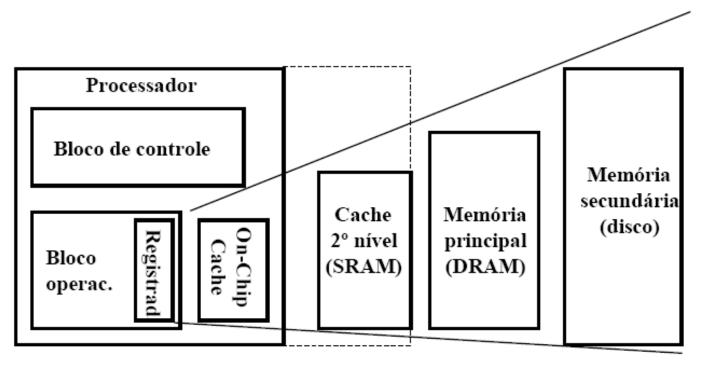
(c) 80386-Pentium 4

(a) MC68000

Armazenamento de Dados

Hierarquia de Memória

De uma forma geral um sistema computadorizado é organizado conforme segue:



 Velocidade (ns): 0,1
 1
 2-5
 10-20
 10.000.000 (10 ms)

 Tamanho (bytes): 100
 16 K
 512 K
 256 M
 Gs

Tipos de memória semicondutora

Tipo de memória Categoria		Apagamento	Mecanismo de gravação	Volatilidade	
Memória de acesso aleatório (RAM)	Memória de leitura-gravação	Eletricamente, em nível de byte	Eletricamente	Volátil	
Memória somente de leitura (ROM)	Memória	Não á possíval	Máscaras		
ROM programável (PROM — do inglês, <i>Programmable ROM</i>)	de leitura	Não é possível			
PROM apagável (EPROM — do inglês, <i>Erasable PROM</i>)		Luz UV, Em nível de chip		Não volátil	
PROM eletricamente apagável (EEPROM — do inglês, Electrically Erasable PROM)	Memória principalmente de leitura	Eletricamente, em nível de byte	Eletricamente		
Memória flash		Eletricamente, em nível de bloco			

Desempenho da memória

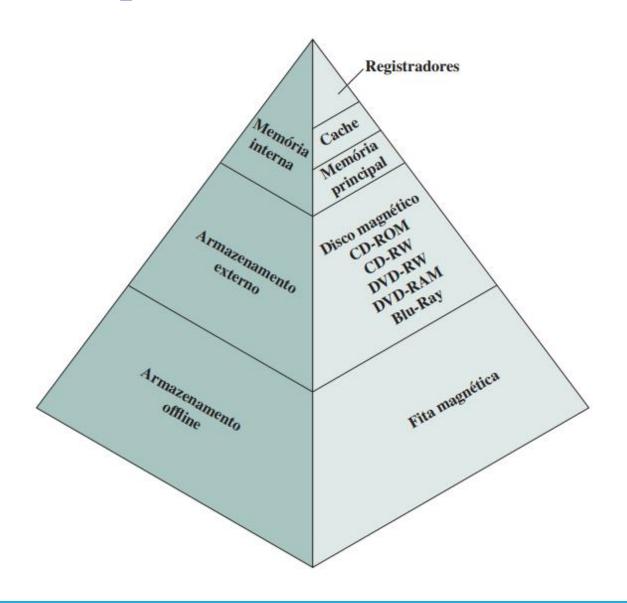
As características importantes da memória são capacidade e desempenho. Três parâmetros de desempenho são utilizados:

Tempo de acesso (latência): Na RAM esse é o tempo gasto para realizar uma operação de leitura ou escrita, ou seja, o tempo desde o instante em que um endereço é apresentado à memória até o instante em que os dados foram armazenados ou se tornaram disponíveis para uso.

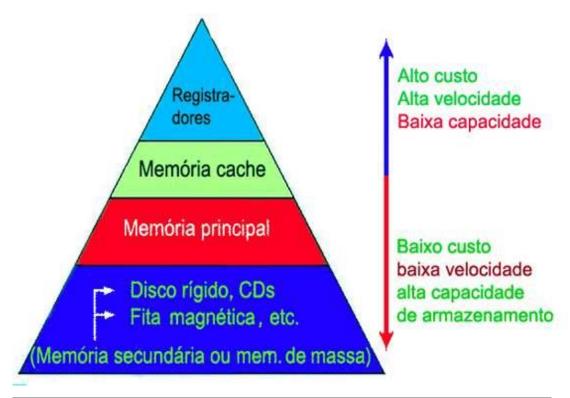
Tempo de ciclo de memória: Consiste no tempo de acesso mais qualquer tempo adicional antes que um segundo acesso possa ter início. Observe que o tempo de ciclo de memória se refere ao barramento do sistema, e não do processador.

Taxa de transferência: é a taxa em que os dados podem ser transferidos para dentro ou fora de uma unidade de memória. Para a memória RAM, ela é igual a 1/(tempo de ciclo).

Custo dos tipos de armazenamento de dados



Custo dos tipos de armazenamento de dados



Tecnologia de	Tempo de acesso
memória	típico (1997)
SRAM	5-25 ns
DRAM	60-120 ns
Disco magnético	10-20 ms

Memória Virtual e Cache

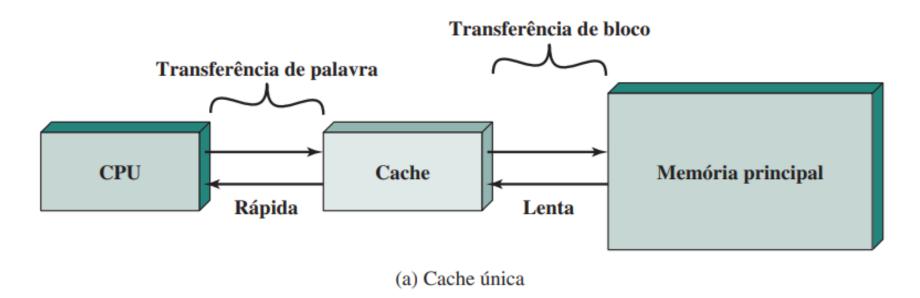
Memória Virtual

- Emula memória principal maior
- Utiliza memória secundária
- Troca de dados entre memória principal e secundária: swapping

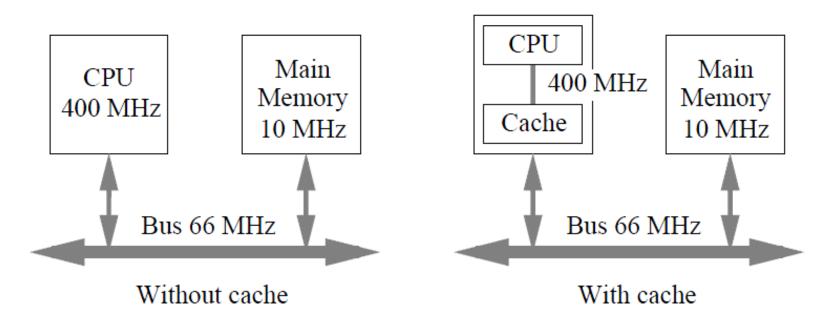
Memória Cache

- Memória de alta velocidade associada ao processador
- Armazena dados comumente utilizados

A memória cache é desenvolvida para combinar o tempo de acesso de memórias de alto custo e alta velocidade com as memórias de menor velocidade, maior tamanho e mais baixo custo.

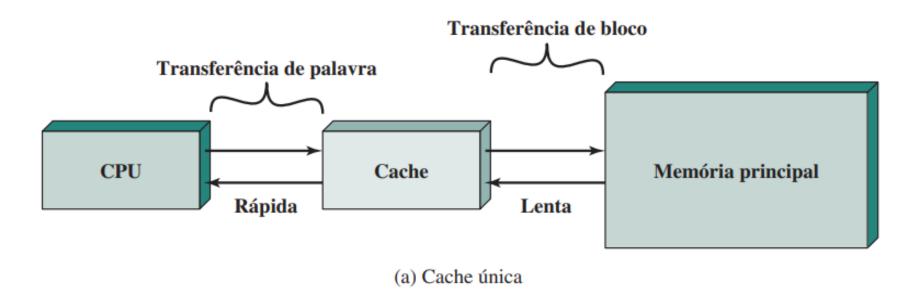


A seguir apresentamos a posição do cache em um sistema computacional.

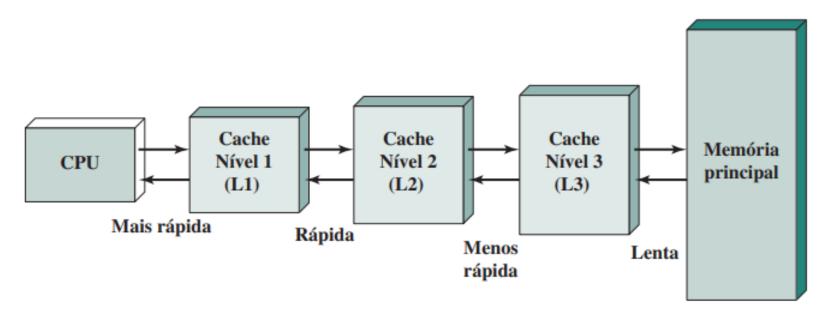


O cache é colocado fisicamente e logicamente mais próximo a CPU do que a memoria principal, e esta situação evita atrasos de comunicação em um barramento compartilhado.

A cache contém uma cópia de partes da memória principal. Quando o processador tenta ler uma palavra da memória, é feita uma verificação para determinar se a palavra está na cache. Se estiver, ela é entregue ao processador. Se não, um bloco da memória principal, consistindo em algum número fixo de palavras, é transferido para a cache, e depois a palavra é fornecida ao processador.

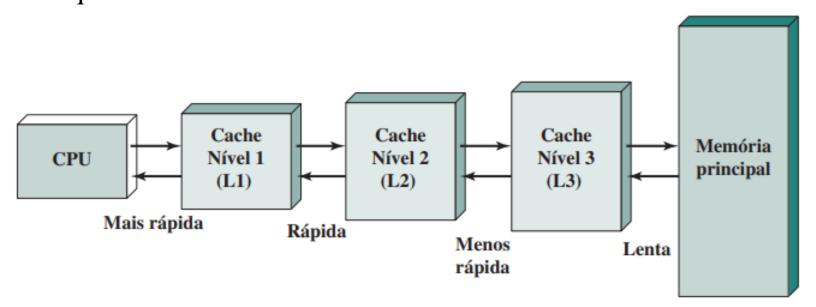


As mais rápidas são as que tem maior custo de armazenamento por bit, e portanto as menores. Quanto menor a memória, mais perto do processador está. Assim na Hierarquia de Memória temos multi-níveis de memória com diferentes tamanhos e velocidades.



(b) Organização de cache de três níveis

A Figura representa o uso de múltiplos níveis de cache. A cache L2 é mais lenta e maior que a cache L1, e a cache L3 é mais lenta e normalmente maior que a cache L2.

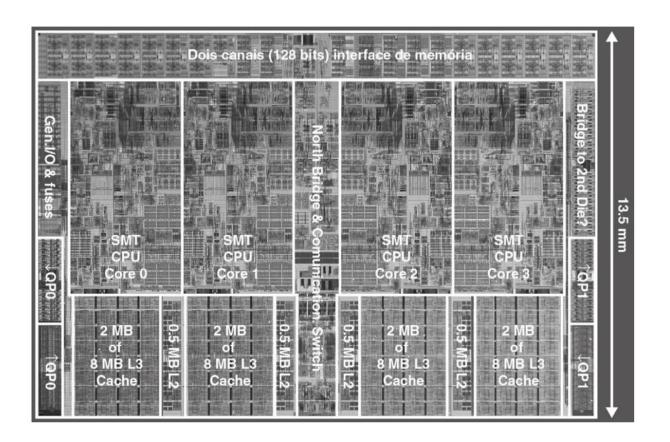


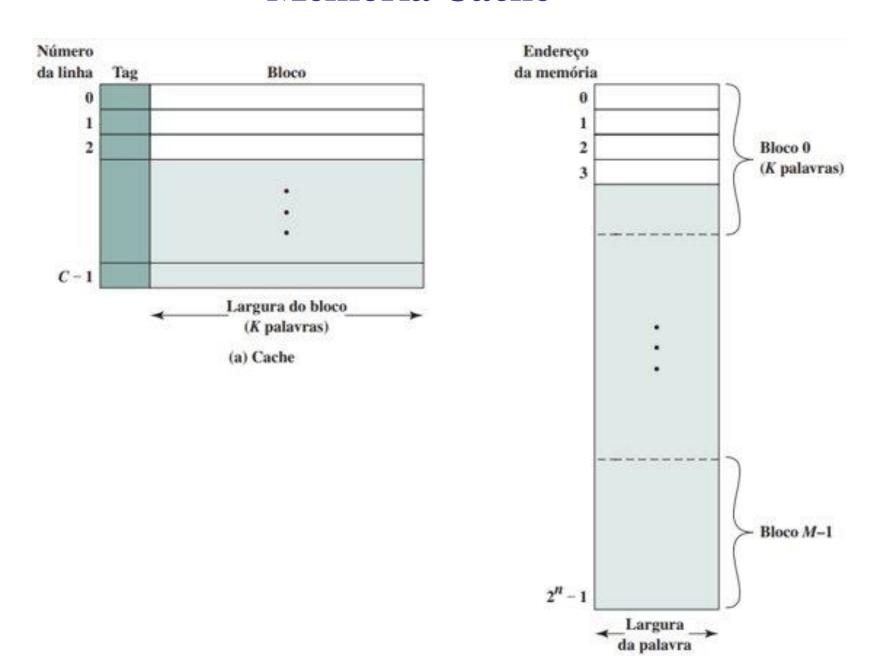
(b) Organização de cache de três níveis

A Figura mostra a fotografia do die do Intel Nehalem (Intel Core i7 de 2008).

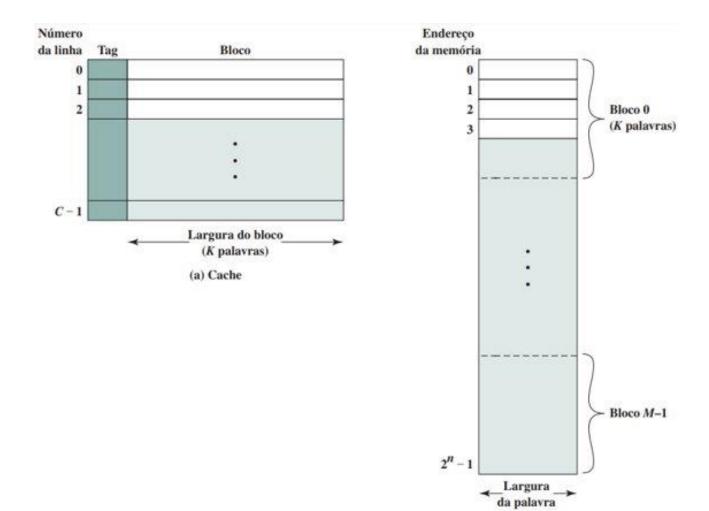
Ele contém 4 processadores (cores) que possuem, cada um, caches de instrução privados de 32 KB, e uma cache L2 de 512 KB.

Os 4 cores compartilham uma cache L3 de 8 MB. Os dois canais de memória de 128 bits são para a DRAM DDR3



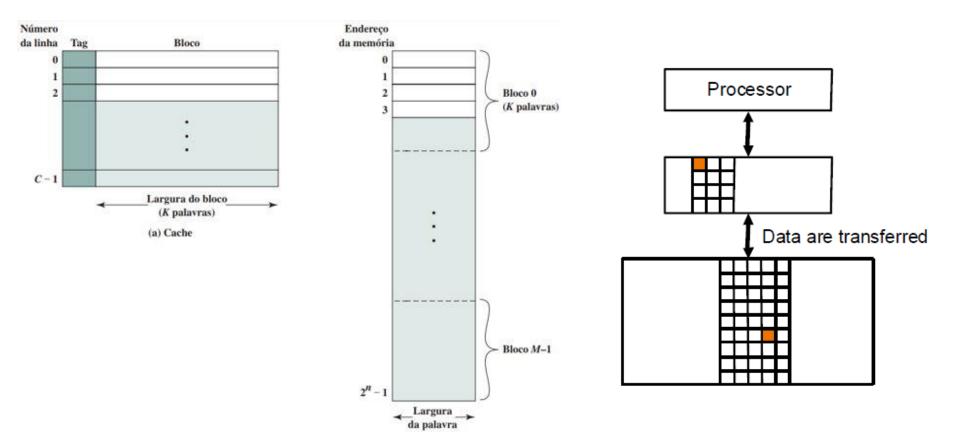


A cache consiste em **m** blocos, chamados de linhas. Cada uma contém **K** palavras, mais um tag de alguns bits. Cada linha também inclui bits de controle (não mostrados).



A qualquer momento, algum subconjunto dos blocos de memória reside nas linhas na cache. Se uma palavra em um bloco de memória for lida, esse bloco é transferido para uma das linhas da cache.

Como existem mais blocos do que linhas, uma linha individual não pode ser dedicada exclusiva e permanentemente a determinado bloco.



Disco magnético

Um disco é um prato circular construído de material não magnético, chamado de substrato, coberto por um material magnetizável.

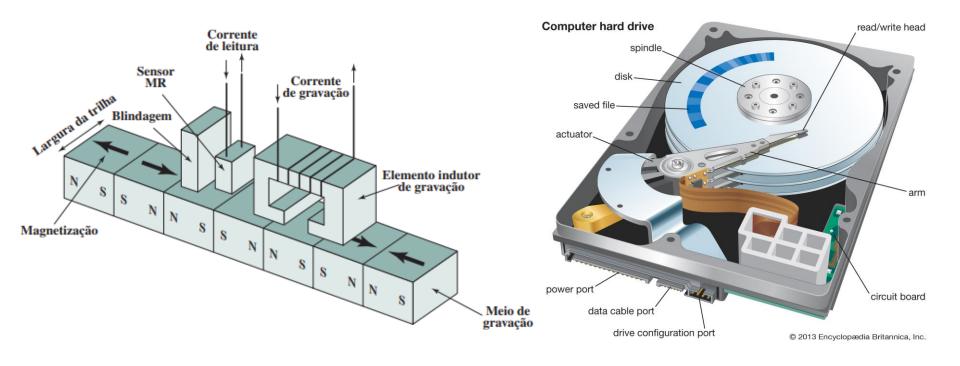
Os dados são gravados e, mais tarde, recuperados do disco por meio de uma bobina condutora, denominada de cabeça; em muitos sistemas, existem duas cabeças, uma de leitura e uma de gravação.



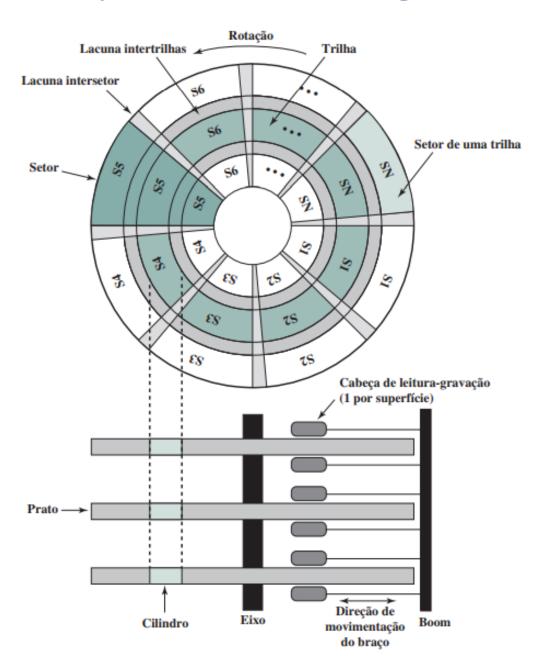
Disco magnético

Um disco é um prato circular construído de material não magnético, chamado de substrato, coberto por um material magnetizável.

Os dados são gravados e, mais tarde, recuperados do disco por meio de uma bobina condutora, denominada de cabeça; em muitos sistemas, existem duas cabeças, uma de leitura e uma de gravação.

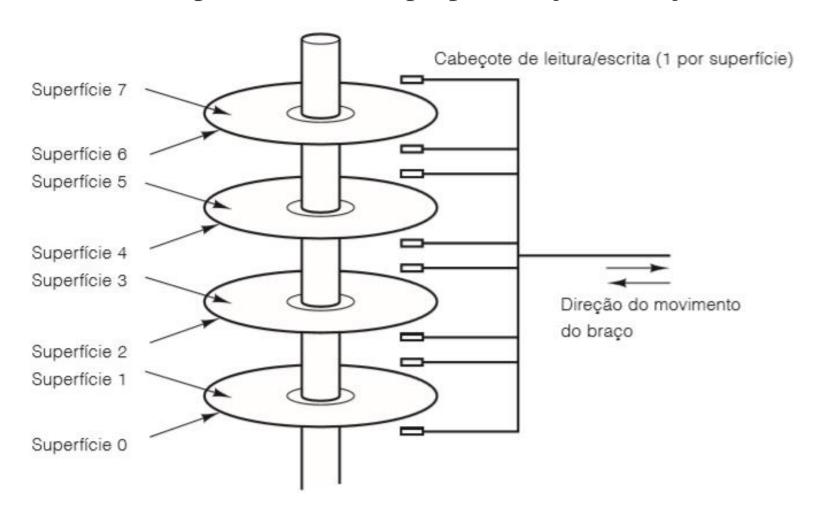


Layout do disco magnético



Layout do disco magnético

A maioria dos discos é composta de vários pratos empilhados na vertical. Cada superfície tem seu próprio braço e cabeçote.



Parâmetros típicos do drive de disco rígido.

Características	Seagate Enterprise	Seagate Barracuda XT Seagate Cheetah NS		Seagate Laptop HDD
Aplicações	Empresarial	Armazenamento Desktop ligado à rede, servidores de aplicação		Laptop
Capacidade	6 TB	3 TB	600 GB	2 TB
Tempo médio de busca	4,16 ms	N/A	Leitura de 3,9 ms Gravação de 4,2 ms	13 ms
Velocidade de eixo	7.200 rpm	7.200 rpm	10.075 rpm	5.400 rpm
Latência média	4,16 ms	4,16 ms	2,98	5,6 ms
Máxima taxa sustentada de transferência	216 MB/seg	149 MB/seg	97 MB/seg	300 MB/seg
Bytes por setor	512/4.096	512	512	4.096
Trilhas por cilindro (número de superfícies do prato)	8	10	8	4
Cache	128 MB	64 MB	16 MB	8 MB

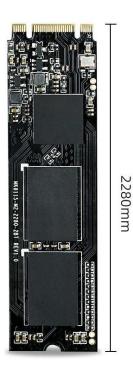
SSD - Solid State Drive

Discos em estado sólido (SSDs – Solid- -State Disks) são feitos de memória flash não volátil.

SSD guarda os dados nas memórias flash e não necessita de motores para funcionar.







SSD - Solid State Drive

Além da **interface** ao sistema, o SSD contém os seguintes componentes:

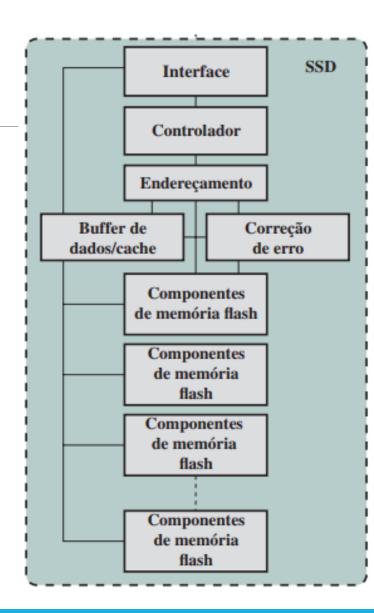
Controlador: proporciona o interfaceamento e a execução do firmware do dispositivo de SSD.

Endereçamento: a lógica que apresenta a função de seleção nos componentes de memória flash.

Buffer de dados/cache: componentes de memória RAM de alta velocidade usados para combinação da compatibilização da velocidade e para o aumento da taxa de transferência (throughput) de dados.

Correção de erros: a lógica para a detecção e correção de erros.

Memória flash: chips individuais de flash NAND.



SSD - Solid State Drive

Os SSDs têm as seguintes vantagens sobre os HDDs:

Operações de entrada/saída por segundo de alto desempenho (IOPS — do inglês, high-performance input/output operations per second): aumenta significativamente o desempenho dos subsistemas de E/S.

Durabilidade: menos suscetível a choque físico e vibração.

Longa vida útil: SSDs não são suscetíveis a desgaste mecânico.

Baixo consumo de energia: SSDs usam consideravelmente menos energia que HDDs de tamanhos comparáveis.

Capacidades de funcionamento mais silenciosas e resfriadas: menos espaço exigido, menores custos de energia e empresas mais ecológicas.

Menores tempos de acesso e taxas de latência: acima de 10 vezes mais rápido que os discos giratórios em um HDD. Atualmente, os HDDs possuem uma vantagem de custo por bit, mas essas diferenças estão diminuindo.

Atualmente, os HDDs possuem uma vantagem de custo por bit, mas essas diferenças estão diminuindo.

SSD - Solid State Drives

Memória flash se torna inútil depois de certa quantidade de gravações.

Conforme as células flash são estressadas, elas perdem, então, sua capacidade de gravar e reter valores.

Um limite típico é de 100.000 gravações.

As técnicas para o prolongamento da vida útil de um drive SSD incluem colocar uma cache na entrada-saída da flash para agrupar e retardar as operações de gravação, usando algoritmos de níveis de desgaste que as distribuem de modo uniforme no bloco das células, bem como técnicas sofisticadas de gerenciamento de blocos ruins.

SSD - Solid State Drives

Tipos de SSDs:

SATA

 Possuem o tamanho de 2.5 polegadas (tamanho HD de notebook) e conexão SATA, atinge velocidades médias de leitura e escrita de 500MB/s.

SATA Express (SATAe)

 O conector SATA Express usa duas conexões SATA III. Com o PCI Express 3.0, as velocidades chegam a 1580 MB/s.

PCle

 São SSDs que possuem conector para encaixar na PCI express da placa mãe, mas usam o padrão do SATA M.2.

M.2

 M.2 substitui o padrão mSATA, o qual utiliza conector PCI Express. M.2 permite diferentes tamanhos e larguras de módulos.

NVMe

 NVM Express foi desenvolvido para diminuir a latência de comunicação dos dispositivos internos. O NVMe é a parte do software. A principal vantagem são os tempos de acesso bem menores, e não as velocidades máximas de transferência. São implementados em SSDs com barramento PCI Express, M.2 entre outras formas.

Memória ótica

CD

Disco compacto (CD — do inglês, *Compact Disk*). Um disco não apagável que armazena informações de áudio digitalizadas. O sistema padrão utiliza discos de 12 cm e pode gravar mais de 60 minutos de tempo de execução sem interrupção

CD-ROM

Disco compacto apenas para leitura (CD-ROM — do inglês, *Compact Disk Read-Only Memory*). Um disco não apagável para armazenar dados de computador. O sistema padrão utiliza discos de 12 cm e pode manter mais de 650 MB

CD-R

CD gravável. Semelhante a um CD-ROM. O usuário pode gravar no disco apenas uma vez

CD-RW

CD regravável. Semelhante a um CD-ROM. O usuário pode apagar e regravar no disco várias vezes

DVD

Disco versátil digital (DVD — do inglês, *Digital Versatile Disk*). Uma tecnologia para produzir representação digitalizada e compactada de informações de vídeo, além de grandes volumes de outros dados digitais. São usados diâmetros de 8 e 12 cm, com capacidade de dupla face chegando até a 17 GB. O DVD básico é somente de leitura (DVD-ROM)

DVD-R

DVD gravável. Semelhante a um DVD-ROM. O usuário pode gravar no disco apenas uma vez. Só podem ser usados discos de uma face

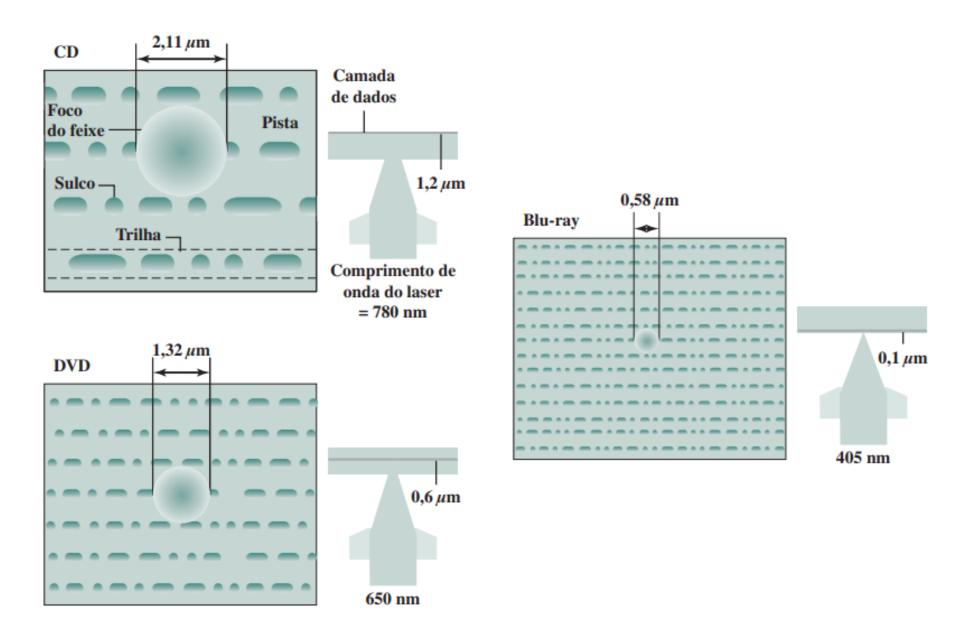
DVD-RW

DVD regravável. Semelhante a um DVD-ROM. O usuário pode apagar e regravar no disco várias vezes. Só podem ser usados discos de uma face

DVD blu-ray

Disco de vídeo de alta definição. Oferece densidade de armazenamento de dados muito maior que o DVD, usando um laser de 405 nm (azul violeta). Uma única camada em uma única face pode armazenar 25 GB

Memória ótica



Dispositivos de Entrada e Saída

Também chamados de:

- Periféricos
- Unidades de Entrada e Saída

Destinam-se à captação de informações necessárias ao processamento pelo computador e na disponibilização da informação processada.

Comunicação entre a máquina e o mundo exterior.

Unidades de Entrada



Unidade de Saída



Dispositivos de Entrada e Saída

IRQ - Interrupt Request (Pedidos de interrupção).

Permite que diversos dispositivos façam solicitações ao processador;

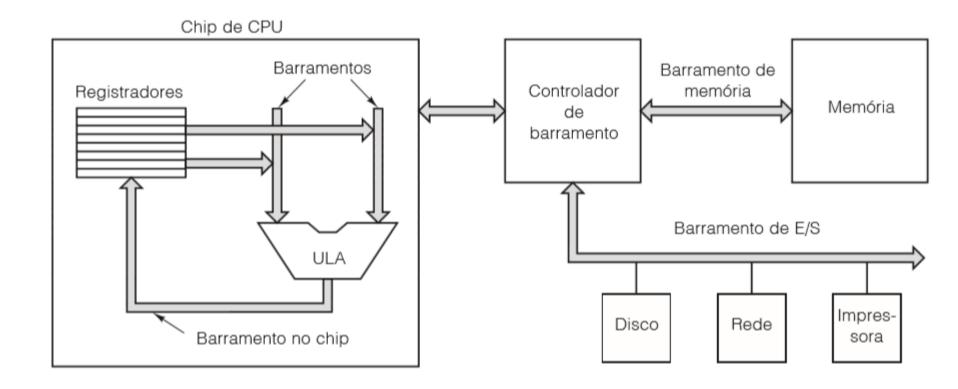
Dois dispositivos não podem compartilhar a mesma interrupção.

Dispositivos de Entrada e Saída

- IRQ 0 Usado pela placa mãe
- IRQ 1 Teclado
- IRQ 2 Usado pela placa mãe
- IRQ 3 Porta serial 1 (Com2 e Com 4)
- IRQ 4 Porta Serial 2 (Com1 e Com 3)
- IRQ 5 Placa de Som
- IRQ 6 Unidade de Disquetes
- IRQ 7 LPT 1 (porta da impressora)
- IRQ 8 Relógio de tempo real
- IRQ 9 Placa de Vídeo (não é necessário em algumas placas)
- IRQ 10 Controladora SCSI (caso você não possua nenhuma este IRQ ficará vago)
- IRQ 11 Disponível
- **IRQ 12 Conector USB**
- IRQ 13 Coprocessador Aritmético
- IRQ 14 Controladora IDE Primária
- IRQ 15 Controladora IDE Secundária

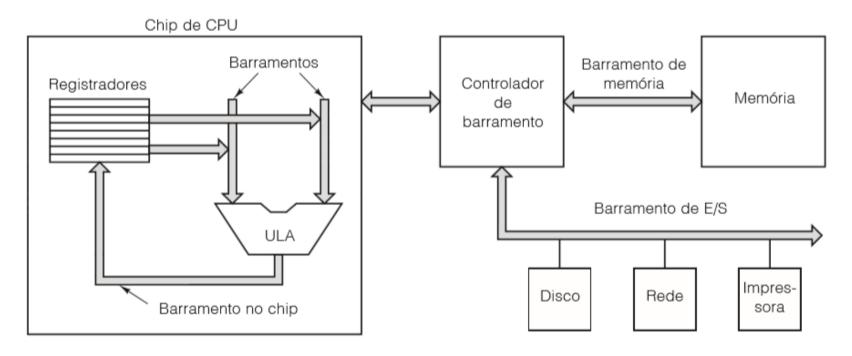
Barramentos entre CPU e os dispositivos

Os computadores pessoais têm um barramento de uso especial entre a CPU e a memória e (pelo menos) outro barramento para os dispositivos de E/S.



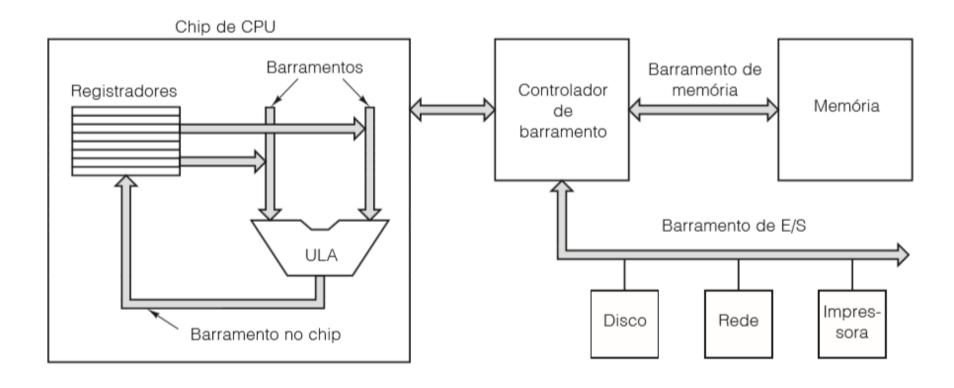
Barramentos entre CPU e os dispositivos

Alguns dos mais conhecidos, no passado e atualmente (com exemplos), são: Omnibus (PDP-8), Unibus (PDP-11), Multibus (8086), barramento VME (equipamento para laboratório de física), barramento do IBM PC (PC/xT), barramento ISA (PC/AT), barramento EISA (80386), Microchannel (PS/2), Nubus (Macintosh), barramento PCI (muitos PCs), barramento SCSi (muitos PCs e estações de trabalho), USB (PCs modernos) e FireWire.



Barramentos entre CPU e os dispositivos

O mundo provavelmente seria um lugar melhor se não existissem tantos barramentos, mas infelizmente, a padronização nessa área parece muito improvável porque muito dinheiro já foi investido em todos esses sistemas incompatíveis.



Largura do barramento

- A largura do barramento é o parâmetro de projeto mais óbvio. Quanto mais linhas de endereço tiver um barramento, mais memória a CPU pode endereçar diretamente.
- > Se um barramento tiver **n** linhas de endereço, então uma CPU pode usá-las para endereçar **2**ⁿ localizações de memória diferentes.
- Para memórias de grande porte, os barramentos precisam de muitas linhas de endereço, o que parece algo bem simples.
- De problema é que barramentos largos precisam de mais fios do que os estreitos, e também ocupam mais espaço físico (por exemplo, na placa-mãe), além de precisar de conectores maiores.

Clock do barramento

Barramentos podem ser divididos em duas categorias distintas, dependendo de seu clock:

Síncrono

Um barramento síncrono tem uma linha comandada por um oscilador de cristal, onde o sinal nessa linha consiste em uma onda quadrada. Todas as atividades do barramento tomam um número inteiro desses ciclos denominados ciclos de barramento.

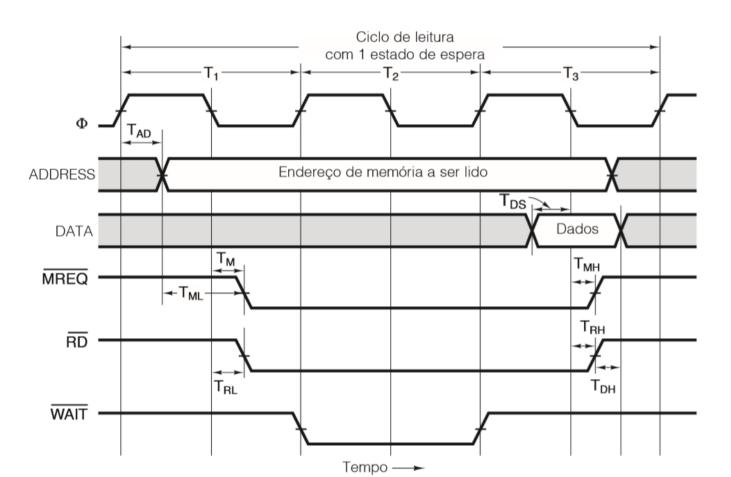
> Assíncrono

O barramento assíncrono, não tem um clock mestre. Ciclos de barramento podem ter qualquer largura requerida e não são os mesmos entre todos os pares de dispositivos.

Exemplo clock do barramento da memória

MREQ indica que é a memória (e não um dispositivo de E/S) que está sendo acessada.

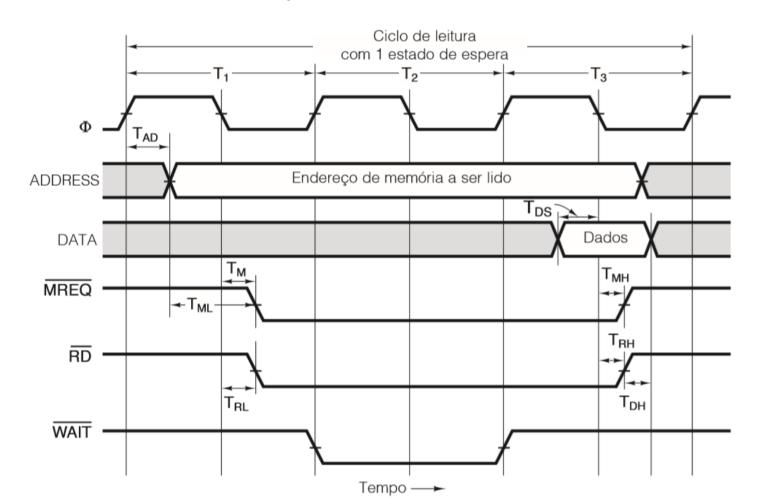
RD é ativado (valor 0) para leituras e negado (valor 1) para escritas.



Exemplo clock do barramento da memória

Para dizer à CPU que espere (ela ainda não pode entregar os dados requisitados), a memória ativa a linha wait no início de T_2 .

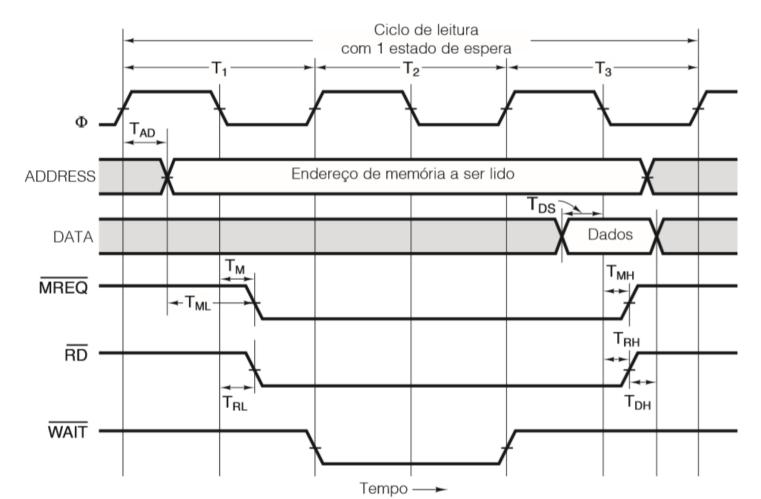
Durante a primeira metade de T₃, a memória coloca os dados nas linhas de dados.



Exemplo clock do barramento da memória

Após ter lido os dados, a CPU nega MREQ e RD.

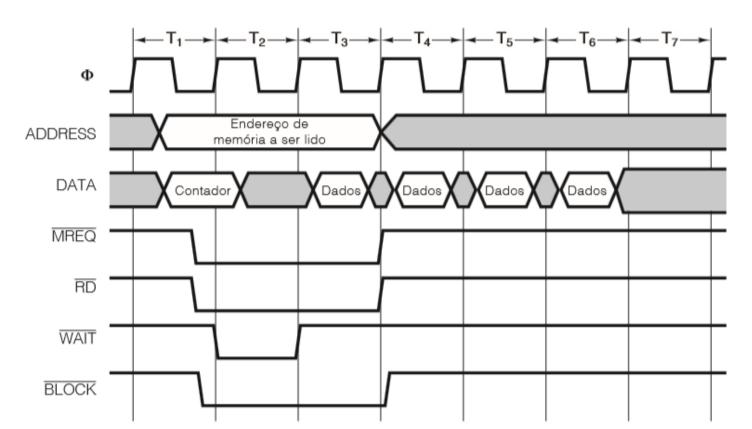
Se for preciso, outro ciclo de memória pode começar na próxima borda ascendente do clock. Essa sequência pode ser repetida indefinidamente.



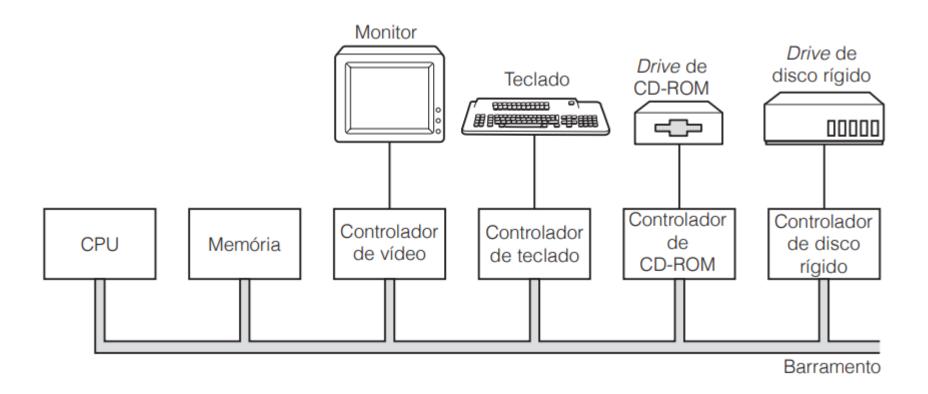
Exemplo de transferência de bloco

Transferências de blocos costumam ser mais eficientes do que transferências individuais sucessivas.

Quando uma leitura de bloco é iniciada, o mestre de barramento informa quantas palavras serão transferidas, por exemplo, colocando o número de palavras nas linhas de dados durante T_1 . Em vez de retornar apenas uma palavra, ele entrega uma durante cada ciclo até esgotar aquele número de palavras.



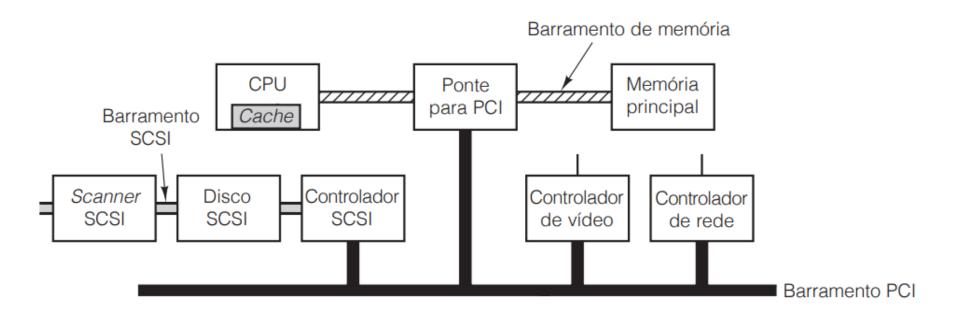
Estrutura lógica de um computador pessoal simples

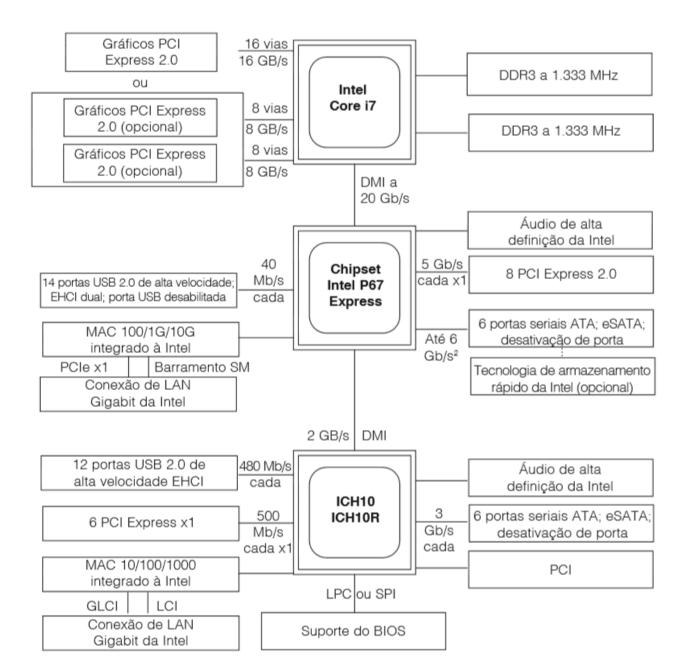


A função de um controlador é controlar seu dispositivo de E/S e manipular para ele o acesso ao barramento.

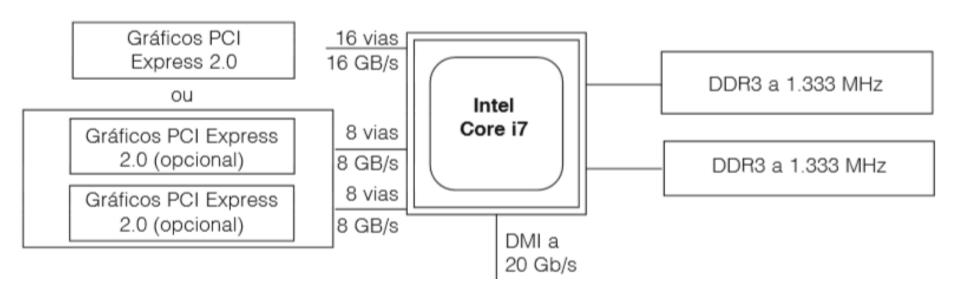
Quando um programa quer dados do disco, por exemplo, ele envia um comando ao controlador de disco, que então emite comandos de busca e outros comandos para o drive.

Estrutura lógica de um computador pessoal simples

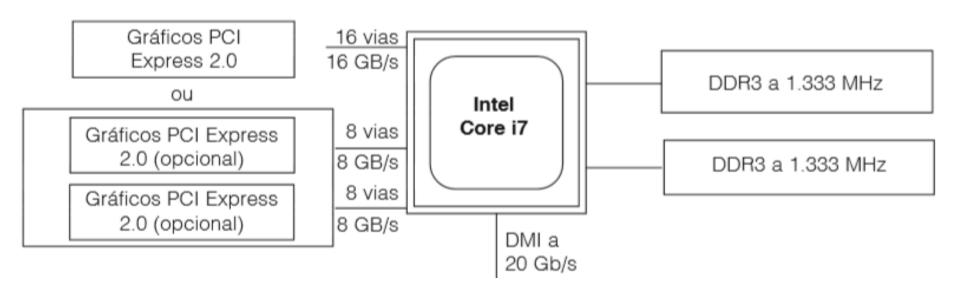




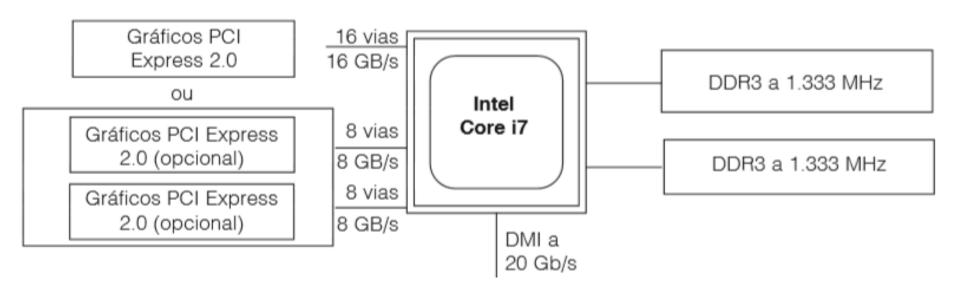
Pinagem lógica do Core i7: Os 1.155 pinos do Core i7 são usados para 447 sinais, 286 conexões de energia elétrica (em diversas voltagens diferentes), 360 terras e 62 reservados para uso futuro.



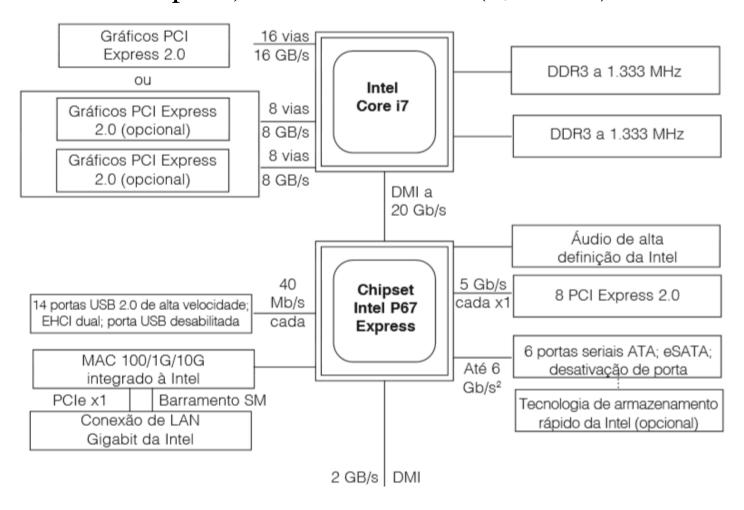
No Core i7, diversas interfaces foram integradas diretamente no chip da CPU. Os dois canais de memória DDR3, rodando a 1.333 transações/s, conectam-se à memória principal e oferecem uma largura de banda agregada de 10 GB/s por canal.



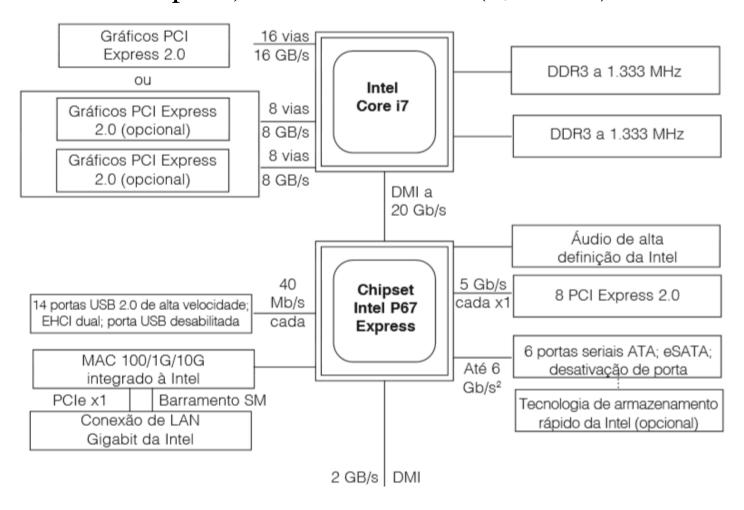
Também integrado à CPU está um canal PCi Express de 16 vias, que idealmente pode ser configurado em um único barramento PCi Express de 16 bits ou barramentos PCi Express independentes de 8 bits. As 16 vias juntas oferecem uma largura de banda de 16 GB/s para dispositivos de E/S.



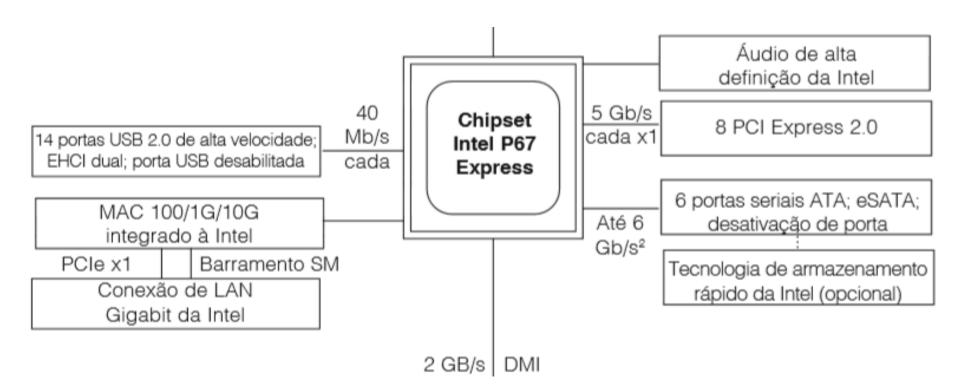
A CPU se conecta ao chip da ponte principal, o P67, por meio da interface de mídia direta (DMI - a interface DMI é semelhante à interface PCi Expres) serial de 20 Gb/s (2,5 GB/s).



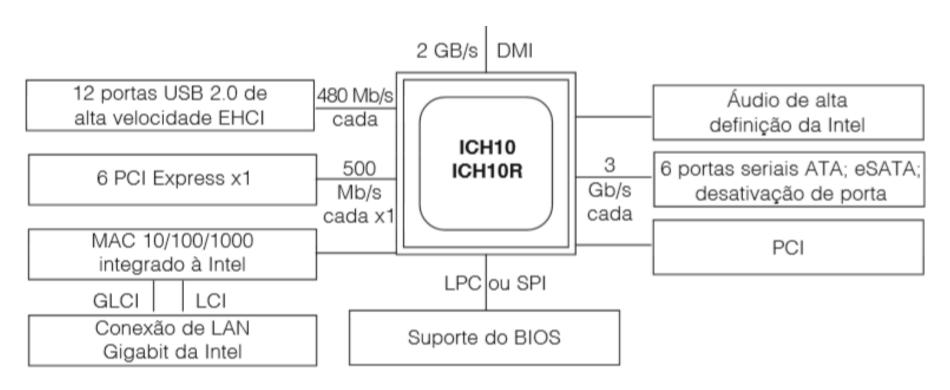
A CPU se conecta ao chip da ponte principal, o P67, por meio da interface de mídia direta (DMI - a interface DMI é semelhante à interface PCi Expres) serial de 20 Gb/s (2,5 GB/s).

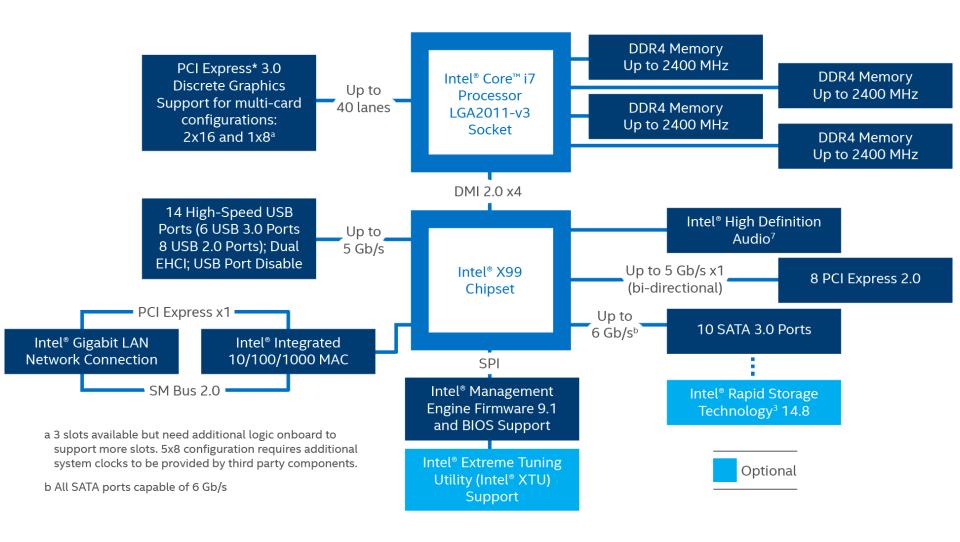


O P67 oferece interfaces para uma série de interfaces de E/S. Oito vias PCi Express adicionais são fornecidas, mais interfaces de disco SATA. O P67 também executa 14 interfaces USB 2.0, Ethernet de 10G e uma de áudio.



O chip iCH10 oferece suporte a interface legada para dispositivos antigos. Ele está conectado ao P67 por meio de uma interface DMi mais lenta. O iCH10 implementa o barramento PCi, Ethernet a 1G, portas USB e as clássicas interfaces PCi Express e SATA.





Referência da aula

Capítulos 3, 4 e 5 do livro *Arquitetura e Organização de Computadores*, William Stalling

Capitulo 7 do livro Introdução à arquitetura de computadores MURDOCCA, Miles J.; HEURING, Vincent P.

Capitulos 2.2 e 2.3 do livro *Organização estruturada de computadores*, Tanenbaum

Bibliografia

MURDOCCA, Miles J.; HEURING, Vincent P. Introdução à arquitetura de computadores. Rio de Janeiro: Campus, c2001.

Stallings, William. *Computer Organization and Architecture: International Edition*. Pearson Higher Ed, 2013.

ZELENOVSKY, R.; MENDONÇA, A. Microcontroladores Programação e Projeto com a Família 8051. MZ Editora, RJ, 2005.

Gimenez, Salvador P. Microcontroladores 8051 - Teoria e Prática, Editora Érica, 2010.