Control cableado

Algoritmo de Booth (MC2 m)

Condición	μOperaciones	Siguiente
Ciclo de búsqueda		
t0	$PC \rightarrow MAR$	$SR+1 \rightarrow SR$
t1	$M \rightarrow GPR; PC+1 \rightarrow PC$	$SR+1 \rightarrow SR$
t2	$GPR(OP) \rightarrow OPR$	$SR+1 \rightarrow SR$
Ciclo de ejecución de MC2 m		
i1·t3	$GPR(AD) \rightarrow MAR$	$SR+1 \rightarrow SR$
i1·t4	$M \rightarrow GPR$	$SR+1 \rightarrow SR$
i1·t5	$AC \leftarrow 0$; $Qn+1 \leftarrow 0$; $SC \leftarrow n$	$SR+1 \rightarrow SR$
i1·t6	$SC \leftarrow SC - 1$	$SR+1 \rightarrow SR$
$i1 \cdot t6 \cdot \overline{Q}n \cdot Qn + 1$	AC ← AC+BR	
i1·t6·Qn·Qn+1	$AC \leftarrow AC + \overline{BR} + 1$	
i1·t7	Ashr (AC & QR)	
i1·t7·ZSC		$0 \rightarrow SR$
i1·t7·ZSC		$6 \rightarrow SR$

Expresiones de control

μOperación	Expresión de control	
$PC \rightarrow MAR$	t0	
$M \rightarrow GPR$	t1 + i1·t4	
$PC+1 \rightarrow PC$	t1	
$GPR(OP) \rightarrow OPR$	t2	
$GPR(AD) \rightarrow MAR$	i1·t3	
AC ← 0	i1·t5	
Qn+1 ← 0	i1·t5	
SC ← n	i1·t5	
$SC \leftarrow SC - 1$	i1·t6	
AC ← AC+BR	i1·t6·Qn·Qn+1	
$AC \leftarrow AC + \overline{BR} + 1$	i1·t6·Qn·Q̄n+1	
Ashr (AC & QR)	i1·t7	
$SR+1 \rightarrow SR$	$t0 + t1 + t2 + i1 \cdot t3 + i1 \cdot t4 + i1 \cdot t5 + i1 \cdot t6$	
Load SR	$i1 \cdot t7 \cdot ZSC + i1 \cdot t7 \cdot \overline{ZSC} = i1 \cdot t7$	

