Organización del Procesador

Microprogramas

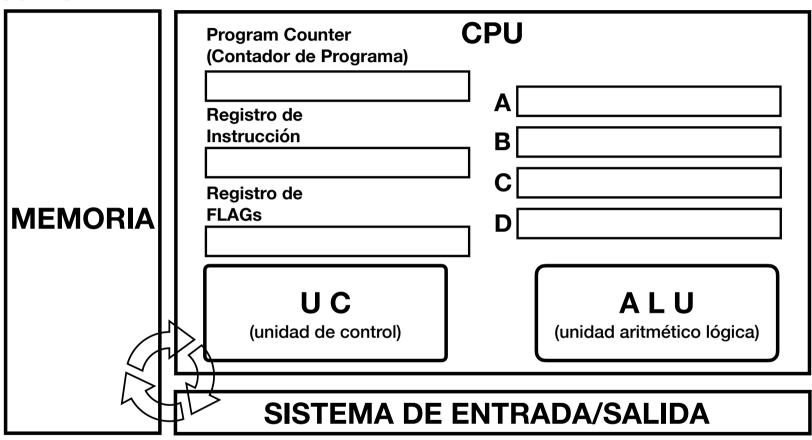
Departamento de Computación - UNRC

El camino a recorrer

- Un poco de Historia y Sistemas Numéricos
- Introducción a la Electrónica
- Representación de Información
- Cómo computar utilizando la electricidad
- Evolución y funcionamiento abstracto de una computadora
- Assembly X86
- Micro-programación (cómo fabricar un procesador)
- Eficiencia
 - Pipelines
 - Memoria Caché
 - Memoria Virtual

Arquitectura von Neumann



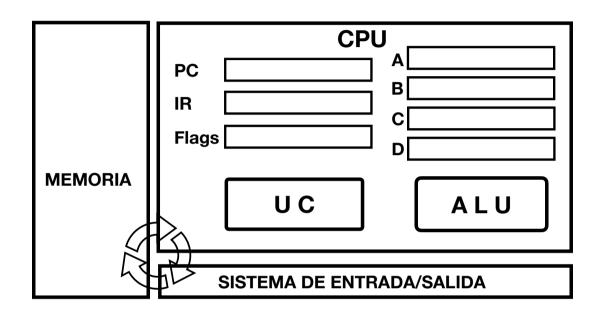


John von Neumann: (1903-1957) Físico Matemático Húngaro, Estadounidense. Participó activamente en el proyecto ENIAC y en el desarrollo de la EDVAC, donde propuso el concepto de almacenamiento de programas y datos en la memoria de la computadora, sentando las bases de la arquitectura de von Neumann, que se convirtió en el modelo predominante en las computadoras modernas.

Arquitectura von Neumann

Fetch: La Unidad de control obtiene de la memoria la próxima instrucción que indica el contador de programa (PC) y la almacena en el Registro de Instrucción (IR). Finalmente actualiza el PC indicando la dirección de la próxima instrucción.

Decode: La Unidad de control decodifica la instrucción y obtiene de la memoria (si fuere necesario) la información que involucra dicha instrucción.



Execute: La ALU ejecuta (calcula) el resultado de la operación y lo almacena en un registro o memoria.

Ejemplo de tareas asociadas a la ejecución de una instrucción

ADD eax, [L1]

- 1) Recuperar la instrucción de la memoria (al IR)
- 2) Decodificar cuál es la instrucción
- 3) Calcular los operandos (memoria efectiva)
- 4) Recuperar los operandos (en registros)
- 5) Ejecutar la instrucción
- 6) Guardar el resultado

Ejemplo de tareas asociadas a la ejecución de una instrucción

ADD eax, [L1+4]

1) Recuperar la instrucción de la memoria (al IR)

- Configurar la dirección (MAR) con el PC
- Activar la Lectura de Memoria al IR
- Incrementar el PC

2) Decodificar cuál es la instrucción

- Decodificar ADD
- 3) Calcular los operandos (memoria efectiva)
 - Calcular la dirección L1+4
- 4) Recuperar los operandos (en registros)
 - Guardar en el RegistoA de la ALU el contenido de EAX
 - Configurar la dirección (MAR) con L1+4 (calculado en 3)
 - Activar la Lectura de Memoria al RegistroB de la ALU Ejecutar la instrucción
- 5) Ejecutar la instrucción
 - · Activar la ALU con la Operación correspondiente
- 6) Guardar el resultado
 - Transferir al EAX el valor alojado en el registro de salida de la ALU

Control por Hardware vs. Microprogramada

CONTROL POR HARDWARE

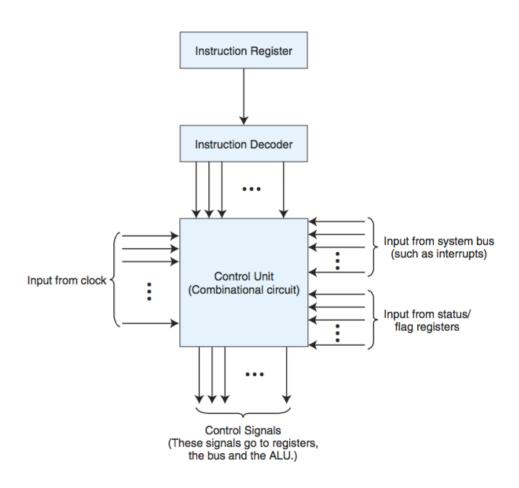
- Diseño más rápido: En el control por hardware, las señales de control son generadas directamente por circuitos lógicos específicos diseñados para cada instrucción y operación.
- Menor flexibilidad: Cambiar o agregar nuevas instrucciones o operaciones requerirá modificar directamente el hardware, lo que puede ser costoso y complejo.
- Eficiencia en tiempo de ejecución: el control por hardware puede ser más eficiente en términos de tiempo de ejecución para instrucciones comunes.
- Mayor complejidad de diseño: La implementación de un controlador por hardware para cada instrucción puede aumentar la complejidad del diseño del procesador.

CONTROL MICROPROGRAMADO

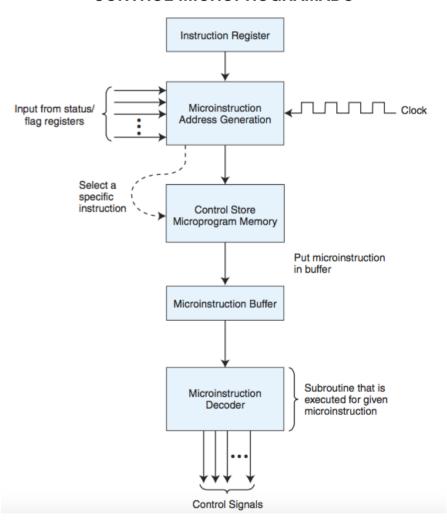
- Diseño más flexible: En el control microprogramado, las instrucciones se implementan utilizando una secuencia de microinstrucciones almacenadas en una memoria especial llamada microprograma. Esto facilita la modificación y la adición de nuevas instrucciones o operaciones sin cambiar el hardware físico.
- Mayor tiempo de ejecución: el control microprogramado puede ser más lento en comparación con el control por hardware.
- Facilidad de actualización: Las modificaciones y mejoras en las instrucciones se pueden realizar actualizando el microprograma sin necesidad de alterar el hardware subyacente.
- Menos complejidad de diseño: El control microprogramado puede simplificar el diseño del hardware al reducir la cantidad de circuitos de control necesarios.

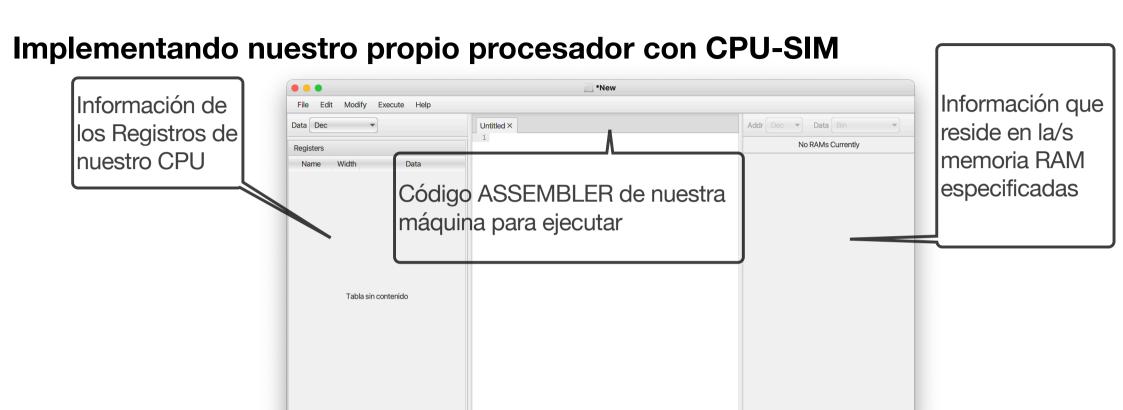
Control por Hardware vs. Microprogramada

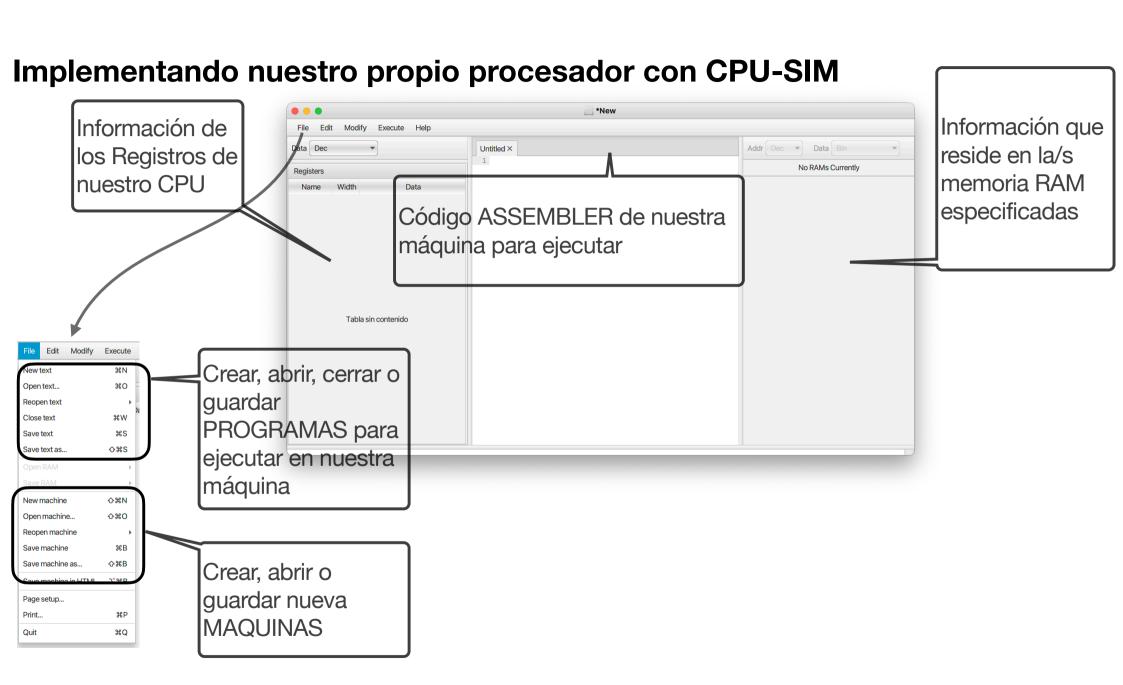
CONTROL POR HARDWARE

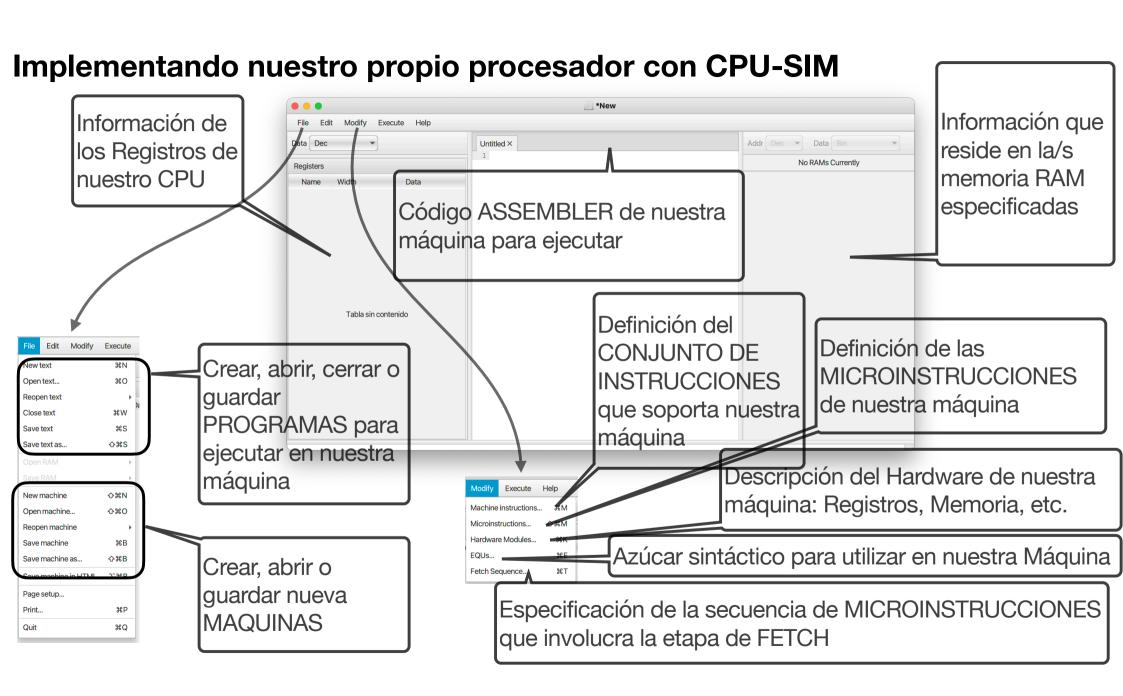


CONTROL MICROPROGRAMADO

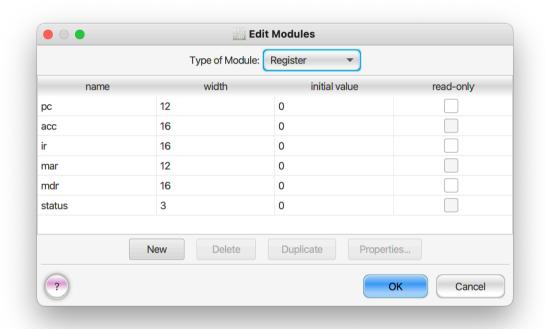


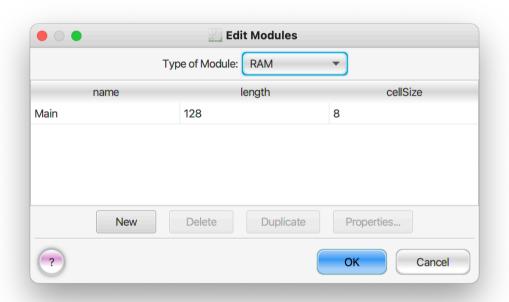


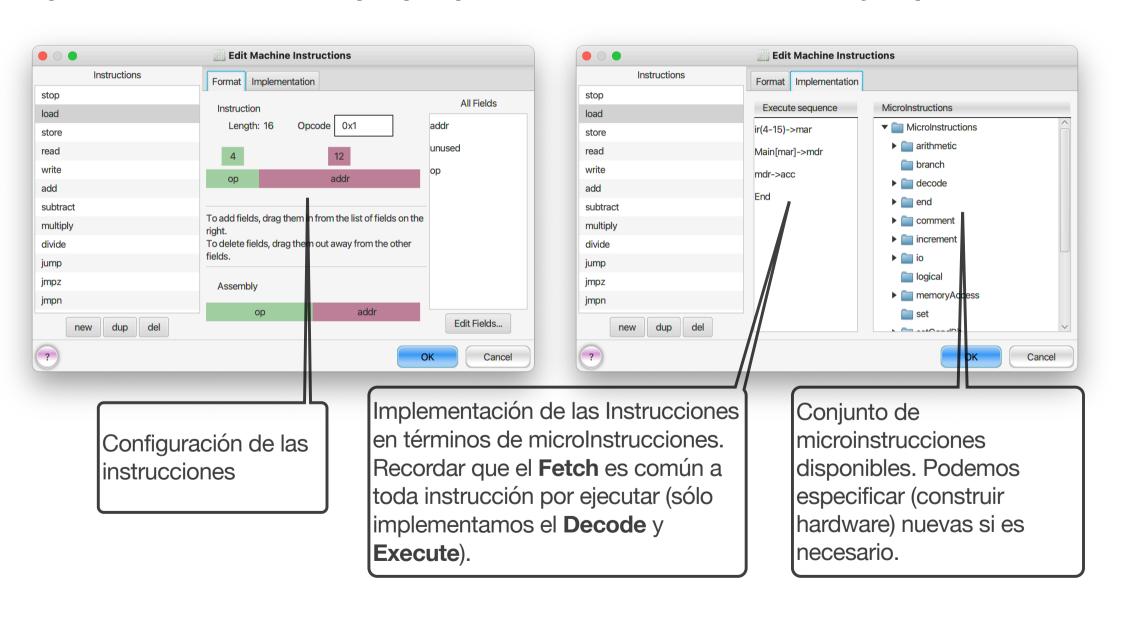


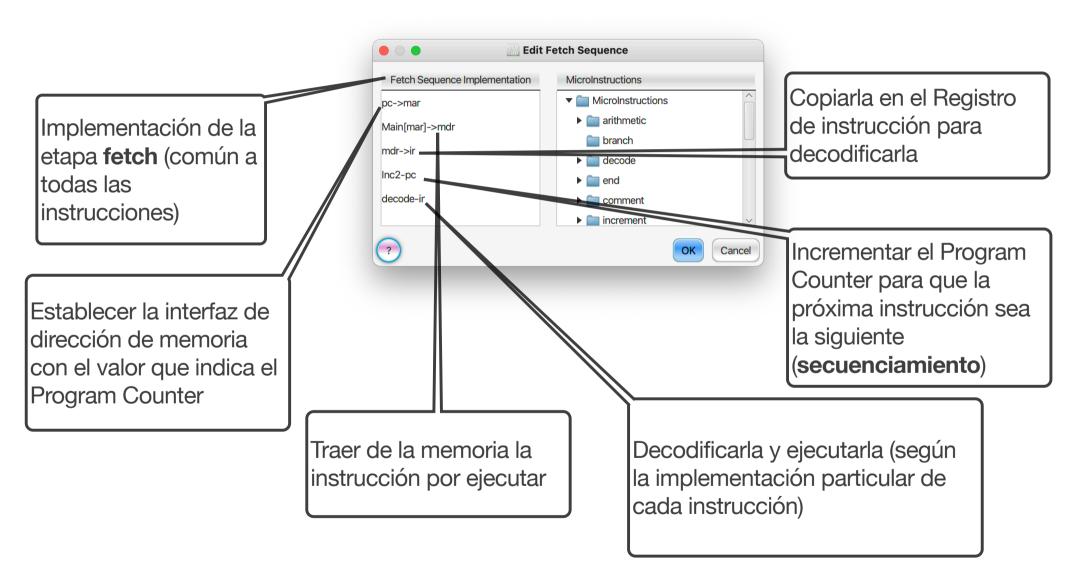


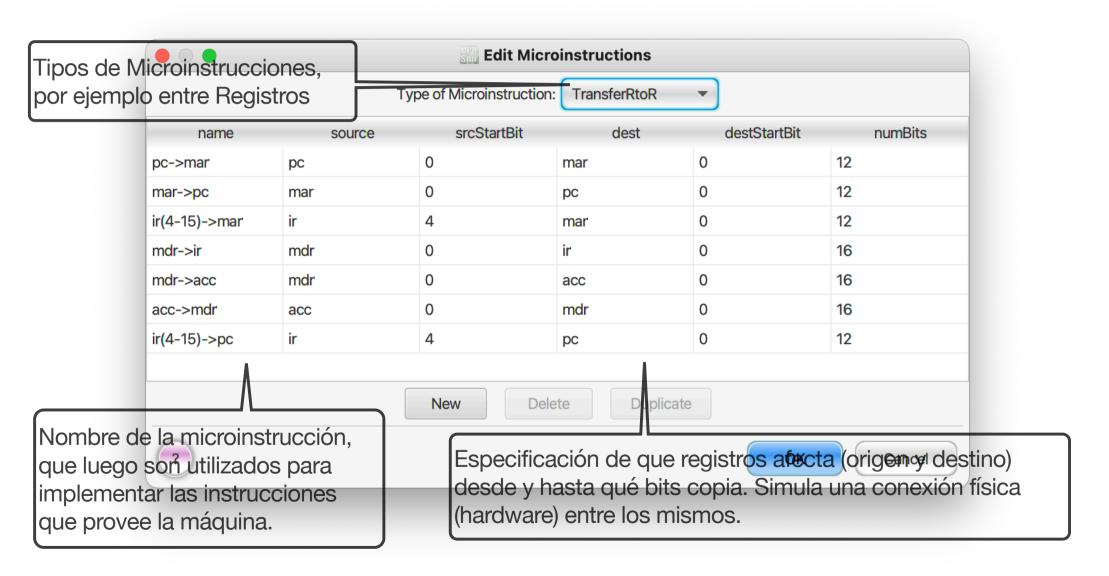
- Arquitectura de 16 bits
- 1 Registro de Propósito General ACC
- Program Counter (PC), Registro de Instrucción (IR), Interfaz con la memoria (MAR y MDR) y un registro de 3 Flags (STATUS)
- 12 Instrucciones:
 - load: lee de la memoria el valor almacenado en la dirección pasada como parámetro y la guarda en ACC
 - store: similar a load pero almacena el valor en la memoria.
 - read: lee por consola un valor almacenándolo en ACC
 - write: escribe en la consola el valor almacenado en ACC
 - add, subtract, multiply, divide: suma/resta/multiplica/divide(entera) el valor almacenado en la dirección pasada como operando al ACC y guarda el resultado en el ACC
 - jump: salto incondicional a la instrucción que reside en la dirección que indica el operando
 - jmpz: salto a la instrucción que reside en la dirección que indica el operando cuando ACC = 0
 - jmpn: salto a la instrucción que reside en la dirección que indica el operando cuando ACC < 0
- 128 bytes de memoria RAM











PROGRAMA ESCRITO EN ASSEMBLER PARA WOMBAT 1

```
; Este programa lee números enteros y los suma entre sí
; hasta que se lee un número negativo.
; Luego, muestra la suma (sin incluir el último número).
Start: read
                  ; lee n -> acc
      jmpn Done ; salta a Done si n < 0.</pre>
      add
          sum ; suma sum junto con acc
      jump Start ; vuelve y lee el próximo número
     Done:
      write
                  ; lo escribe por consola
                  ; termina
      stop
      .data 2 0 ; 2-byte reserva de memoria para sum inicializado con 0
sum:
```

