Tema 1:

De sistema digital a computador

Fundamentos de computadores II

José Manuel Mendías Cuadros
Dpto. Arquitectura de Computadores y Automática
Universidad Complutense de Madrid

Ruta de datos de propósito general

- Pero es posible diseñar una ruta de datos más general:

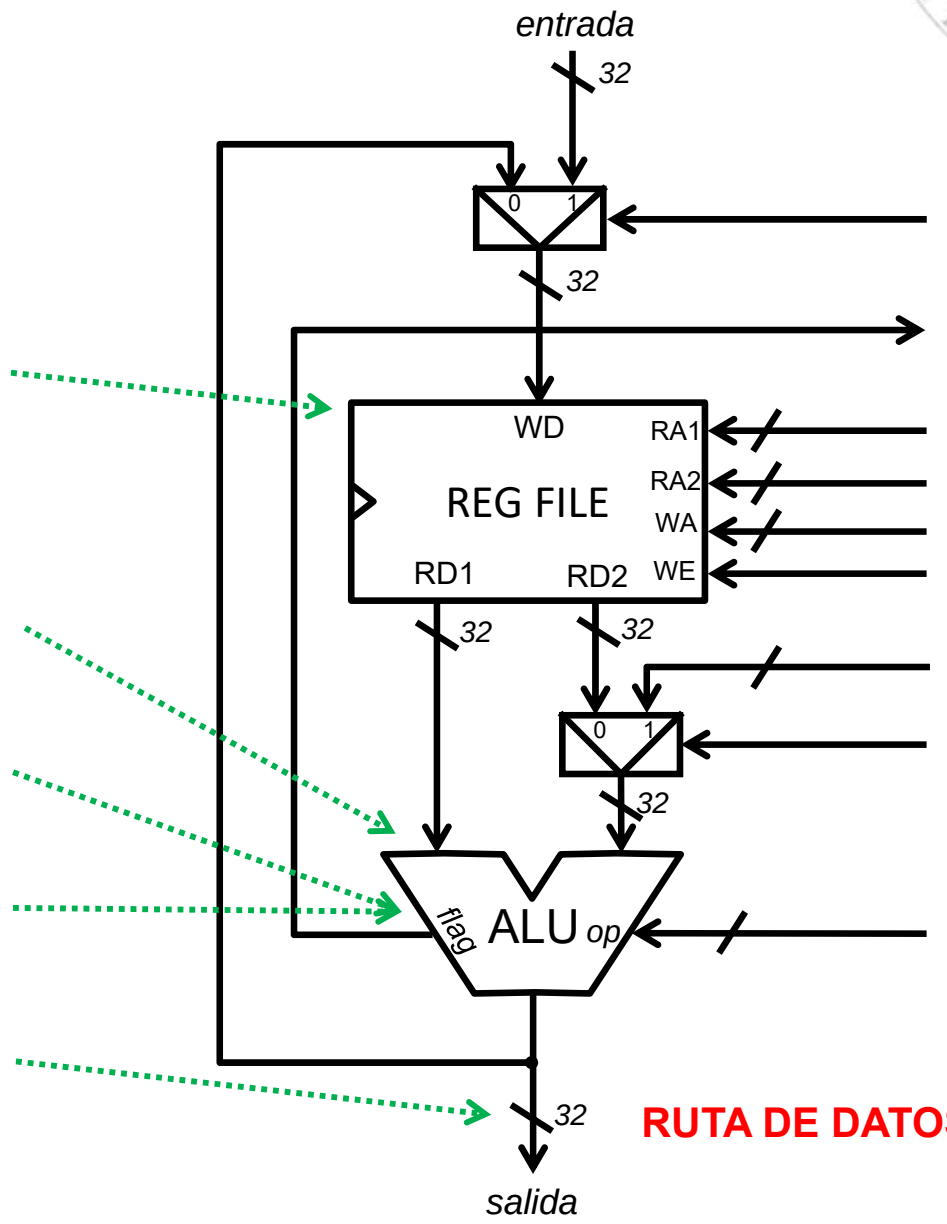
Se usa un banco de registros con un número suficientemente grande de ellos

Se elige una ALU genérica capaz de realizar un rango suficientemente amplio de operaciones aritméticas, lógicas y relacionales

La ALU dispone de suficientes flags para indicar si los operandos cumplen cualquier tipo de relación

Para este caso, supongamos que existe un único flag que solo se pone a 1 cuando la ALU realiza una operación de comparación que es cierta

Se elige una anchura de datos homogénea suficientemente ancha para todas las interconexiones



Ruta de datos de propósito general

Multiplicación

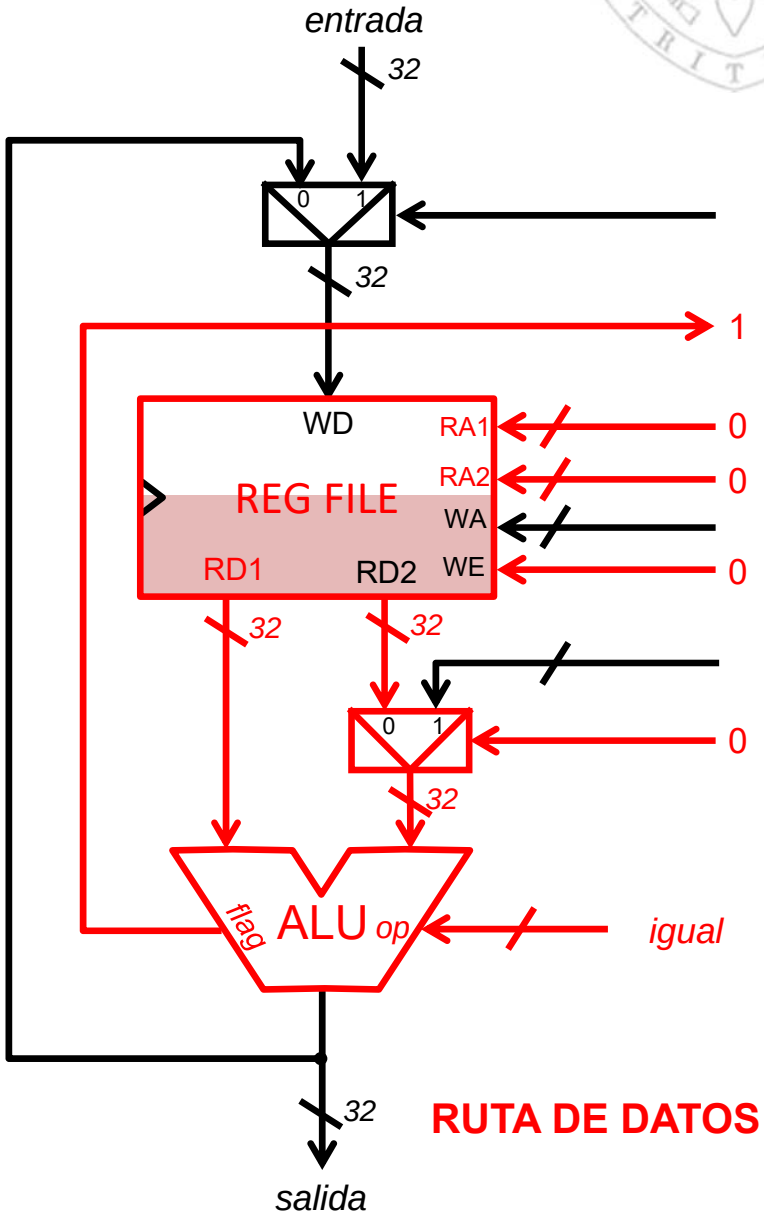
*Algoritmo para multiplicar dos números de **32 bits***

```
A = Ain;
B = Bin;
R = 0;
for( C=0; C<=31; C++ )
{
 if( B0==1 )

   R = R+A;
 A = A<<1;
 B = B>>1;
};

Rout = R;
```

Estados y transferencias entre registros

S0	R0 ← entrada
S1	R1 ← entrada
S2	R2 ← R2 – R2
S3	R3 ← R3 – R3
S4	si R3 > 31, ir a S12
S5	R4 ← R1 & 1
S6	si R4 != 1, ir a S8
S7	R2 ← R2 + R0
S8	R0 ← R0 << 1
S9	R1 ← R1 >> 1
S10	R3 ← R3 + 1
S11	si R0 == R0, ir a S4
S12	salida ← R2
S13	si R0 == R0, ir a S0

R0 es A R1 es B R2 es R R3 es C



Ruta de datos de propósito general

Máximo común divisor

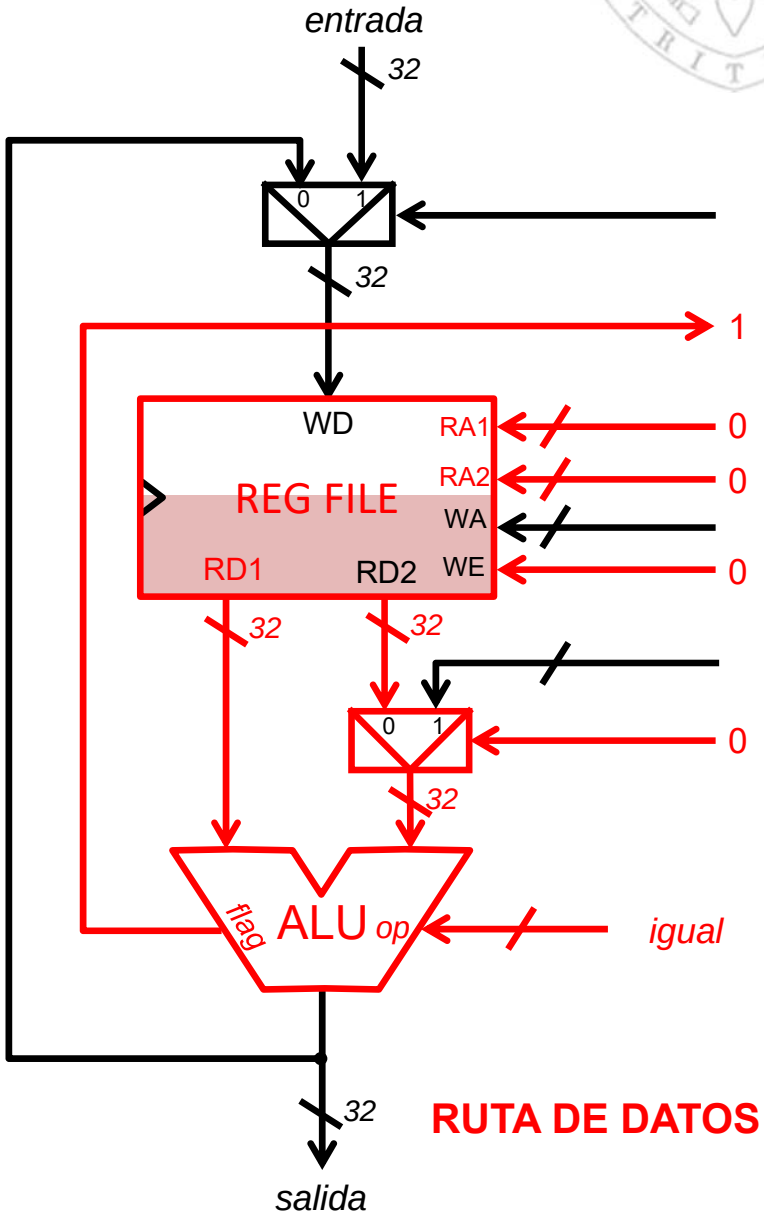
*Algoritmo para calcular el MCD de 2 números de **32 bits***

```
A = Ain;
B = Bin;
R = 0;
if( A!=0 && B!=0 )
{
  while( A!=B )
    if( A>B )
      A = A-B;
    else
      B = B-A;

  R = A;
};
Rout = R;
```

Estados y transferencias entre registros

S0	R0 ← entrada
S1	R1 ← entrada
S2	R2 ← R2 – R2
S3	si R0 == 0, ir a S12
S4	si R1 == 0, ir a S12
S5	si R0 == R1, ir a S11
S6	si R0 <= R1, ir a S9
S7	R0 ← R0 – R1
S8	si R0 == R0, ir a S5
S9	R1 ← R1 – R0
S10	si R0 == R0, ir a S5
S11	R2 ← R0 + 0
S12	salida ← R2
S13	si R0 == R0, ir a S0

R0 es A R1 es B R2 es R



Controlador implementado en ROM

Multiplicación

Estados y transferencias entre registros

S0	R0 ← entrada
S1	R1 ← entrada
S2	R2 ← R2 – R2
S3	R3 ← R3 – R3
S4	si R3 > 31, ir a S12
S5	R4 ← R1 & 1
S6	si R4 != 1, ir a S8
S7	R2 ← R2 + R0
S8	R0 ← R0 << 1
S9	R1 ← R1 >> 1
S10	R3 ← R3 + 1
S11	si R0 == R0, ir a S4
S12	salida ← R2
S13	si R0 == R0, ir a S0

Contenido de la ROM (sin codificar)

dir	op	rd	rs1	rs2	cte	salto	dir sig.
0	*cargar*	0	–	–	–	–	*dir+1*
1	*cargar*	1	–	–	–	–	*dir+1*
2	*restar*	2	2	2	–	–	*dir+1*
3	*restar*	3	3	3	–	–	*dir+1*
4	*saltar si mayor cte*	–	3	–	31	12	*dir+1* ó 12
5	*y-lógica cte*	4	1	–	1	–	*dir+1*
6	*saltar si distinto cte*	–	4	–	1	8	*dir+1* ó 8
7	*sumar*	2	2	0	–	–	*dir+1*
8	*desplazar izq cte*	0	0	–	1	–	*dir+1*
9	*desplazar der cte*	1	1	–	1	–	*dir+1*
10	*sumar cte*	3	3	–	1	–	*dir+1*
11	*saltar si igual*	–	0	0	–	4	4
12	*guardar*	–	2	–	–	–	*dir+1*
13	*saltar si igual*	–	0	0	–	0	0

Controlador implementado en ROM

Máximo común divisor

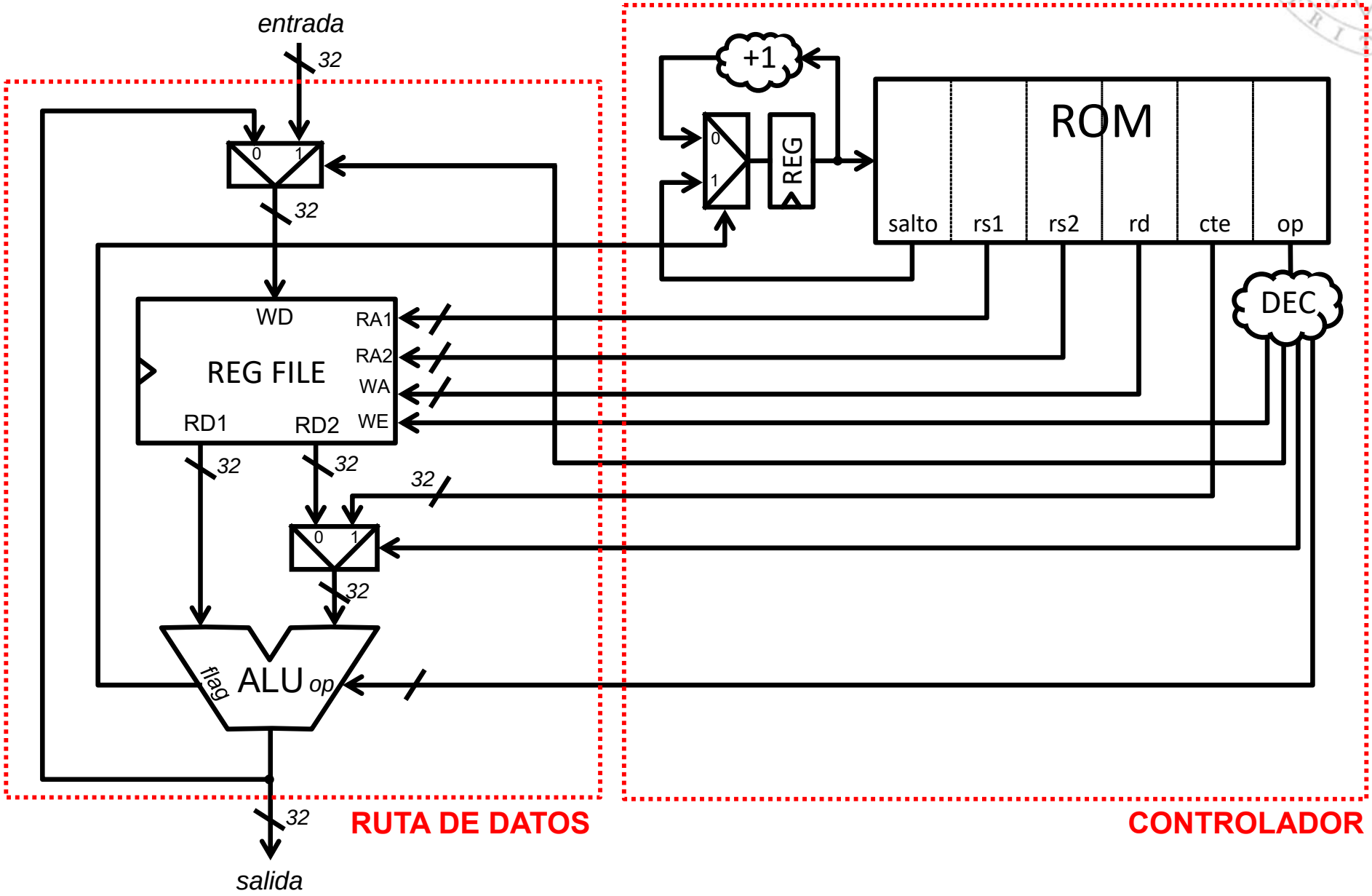
Estados y transferencias entre registros

S0	R0 ← entrada
S1	R1 ← entrada
S2	R2 ← R2 – R2
S3	si R0 == 0, ir a S12
S4	si R1 == 0, ir a S12
S5	si R0 == R1, ir a S11
S6	si R0 <= R1, ir a S9
S7	R0 ← R0 – R1
S8	si R0 == R0, ir a S5
S9	R1 ← R1 – R0
S10	si R0 == R0, ir a S5
S11	R2 ← R0 + 0
S12	salida ← R2
S13	si R0 == R0, ir a S0

Contenido de la ROM (sin codificar)

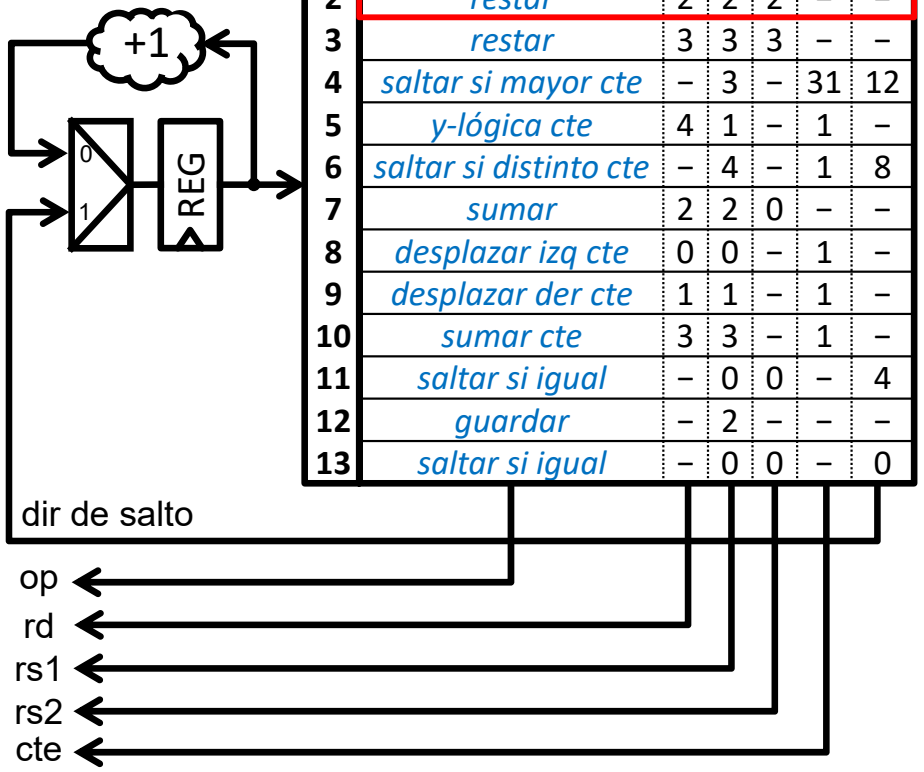
dir	op	rd	rs1	rs2	cte	salto	dir sig.
0	*cargar*	0	–	–	–	–	*dir+1*
1	*cargar*	1	–	–	–	–	*dir+1*
2	*restar*	2	2	2	–	–	*dir+1*
3	*saltar si mayor cte*	–	0	–	0	12	*dir+1* ó 12
4	*saltar si mayor cte*	–	1	–	0	12	*dir+1* ó 12
5	*saltar si igual*	–	0	1	–	11	*dir+1* ó 11
6	*saltar si menor o igual*	–	0	1	–	9	*dir+1* ó 9
7	*restar*	0	0	1	–	–	*dir+1*
8	*saltar si igual*	–	0	0	–	5	5
9	*restar*	1	1	0	–	–	*dir+1*
10	*saltar si igual*	–	0	0	–	5	5
11	*sumar cte*	2	0	–	0	–	*dir+1*
12	*guardar*	–	2	–	–	–	*dir+1*
13	*saltar si igual*	–	0	0	–	0	0

Ruta de datos general + controlador



Ruta de datos general + controlador

- En este controlador podemos encontrar muchos elementos que son comunes a un procesador de propósito general:



ROM (contenido no codificado)

0	*cargar*	0	–	–	–	–
1	*cargar*	1	–	–	–	–
2	*restar*	2	2	2	–	–
3	*restar*	3	3	3	–	–
4	*saltar si mayor cte*	–	3	–	31	12
5	*y-lógica cte*	4	1	–	1	–
6	*saltar si distinto cte*	–	4	–	1	8
7	*sumar*	2	2	0	–	–
8	*desplazar izq cte*	0	0	–	1	–
9	*desplazar der cte*	1	1	–	1	–
10	*sumar cte*	3	3	–	1	–
11	*saltar si igual*	–	0	0	–	4
12	*guardar*	–	2	–	–	–
13	*saltar si igual*	–	0	0	–	0

La ROM almacena instrucciones: ordenes más elementales que puede ejecutar la ruta de datos

Cada instrucción define la operación a realizar, los operandos fuente a usar y el destino del resultado

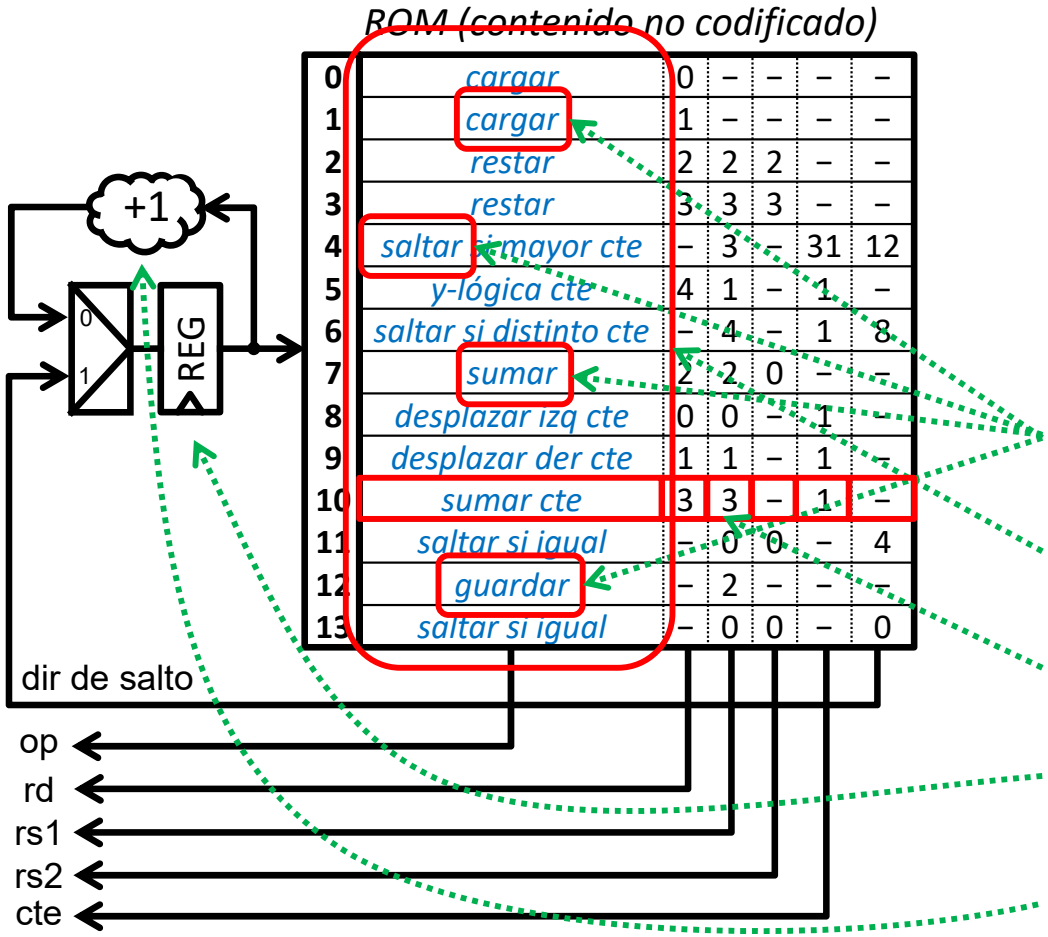
Las instrucciones se almacenan en ROM codificadas (código máquina) pero conviene usar una representación simbólica (ensamblador)

2 1001011 0010 0010 0010 0000 0000

2 *restar* R2, R2, R2

Ruta de datos general + controlador

- En este controlador podemos encontrar muchos elementos que son comunes a un procesador de propósito general:



Las instrucciones son de distintos tipos: aritméticas, de salto, de transferencia de datos...

El conjunto de instrucciones diferentes que pueden ejecutarse forma el repertorio de instrucciones

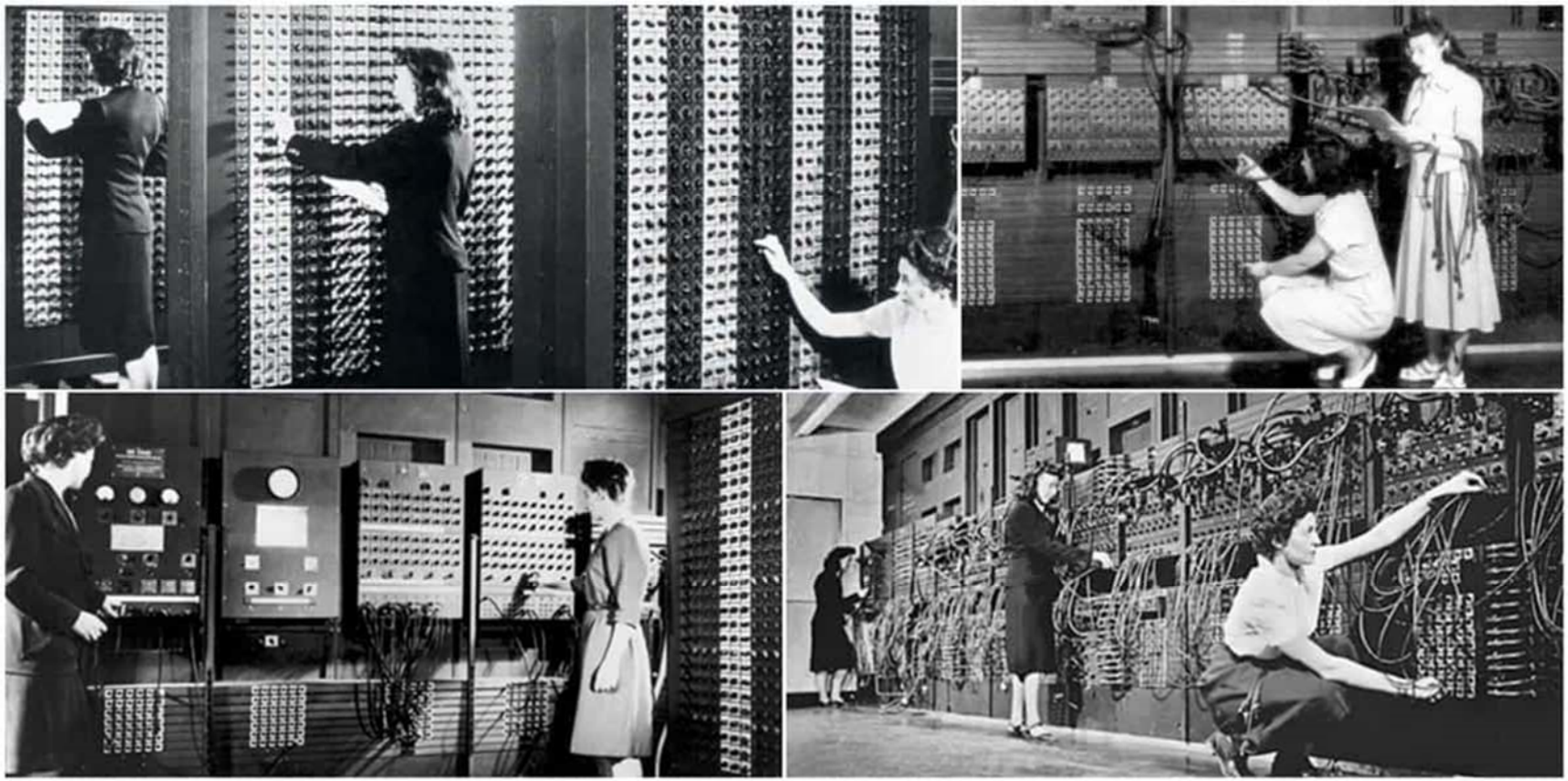
Las instrucciones tienen un formato común que ubica y codifica los campos de información

Existe un registro "contador de programa (PC)" que direcciona la memoria

Normalmente, las instrucciones se ejecutan una tras otra en el orden en que están almacenadas

Ruta de datos general + controlador

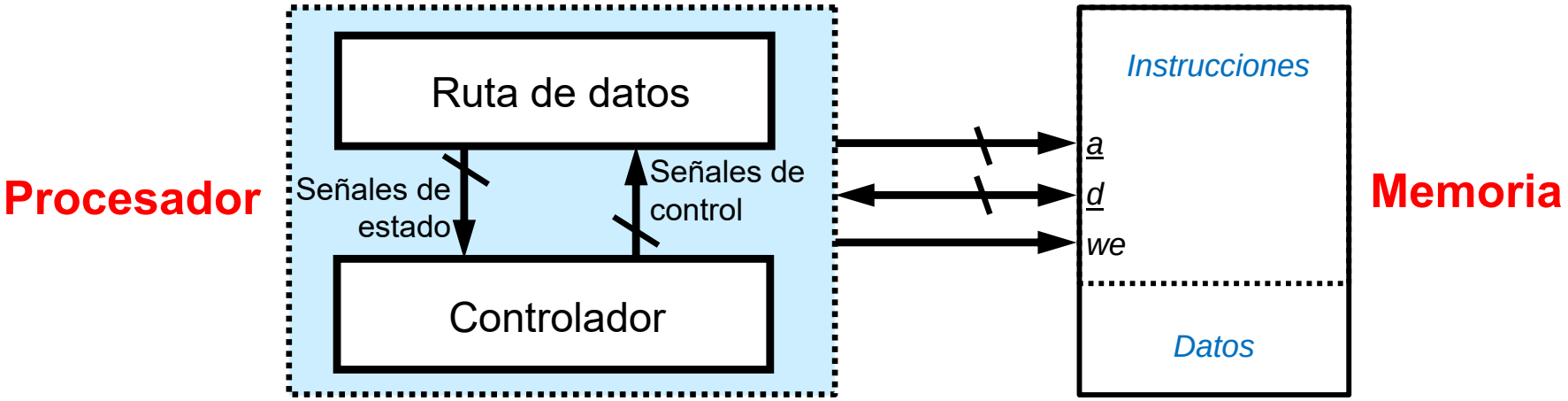
- Basta con modificar el programa contenido de la ROM para que la ruta de datos efectúe un algoritmo distinto.
  - El ENIAC (1946) se programaba recableando el computador.



fuente: https://alltogether.swe.org

Circuito de propósito general: computador

- Pero es posible plantear un circuito aún más general que evite su rediseño cada vez que se quiera cambiar el algoritmo que realiza:
  - Reemplazando la ROM por una RAM para facilitar el cambio del programa.
  - Reemplazando la entrada/salida externa de la ruta de datos por una conexión a la misma RAM para la lectura/escritura de datos almacenados en ella.



- Aparecen de manera natural nuevos elementos:
  - SW: conjunto de programas que ejecuta el circuito.
  - Programador: persona (que no diseña HW) pero que desarrolla SW.
  - Compilador: traductor de algoritmos a secuencias de instrucciones.

Modelo Von Neumann (1945)

Principios

- Computador con programa almacenado en memoria.
  - Un programa es una secuencia de instrucciones y datos.
    - Instrucciones: que gobiernan el funcionamiento del computador.
    - Datos: que son procesados por las instrucciones.

- La memoria la forman palabras organizadas linealmente.
  - Todas del mismo tamaño.
  - Cada una identificada por la dirección que ocupa en la memoria.
  - Conteniendo indistinguiblemente instrucciones o datos codificados.

- Las instrucciones del programa se ejecutan secuencialmente:
  - Es decir, en el mismo orden en que están almacenadas en memoria.
  - Este orden implícito sólo puede cambiar tras ejecutar una instrucción de salto.
  - Existe un registro contador de programa (PC) que almacena la dirección de memoria que ocupa la instrucción a ejecutar.

Modelo Von Neumann (1945)

Principios

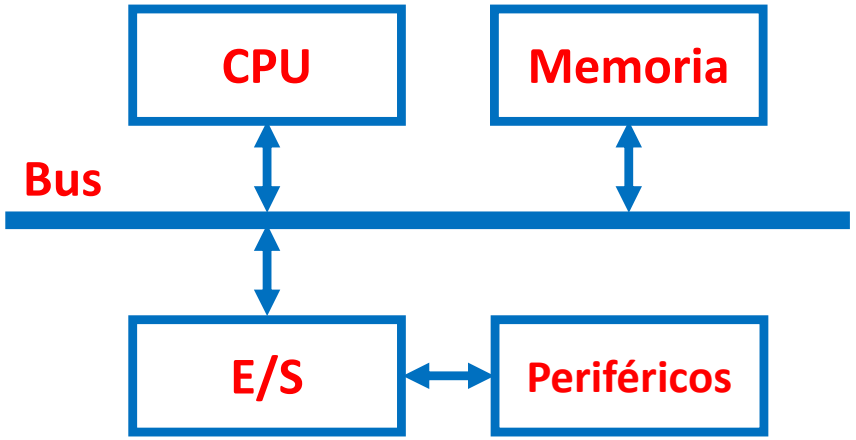
- La ejecución de toda instrucción supone:
  - Leer la instrucción de memoria (*fetch*) cuya dirección contiene el PC.
  - Descodificar la instrucción.
  - Leer los operandos fuente indicados en la instrucción.
  - Efectuar la operación indicada en la instrucción sobre los operandos leídos.
  - Escribir el resultado de la operación en el destino indicado en la instrucción.
  - Actualizar el PC con la dirección de la instrucción siguiente a ejecutar
    - Por defecto, es el PC + el tamaño de la instrucción que se está ejecutando.
    - Si la instrucción es de salto, la dirección será la indicada por la instrucción.

- Esta sucesión de etapas se conoce como ciclo de instrucción.
  - Indefinidamente, un procesador realiza un ciclo de instrucción tras otro.

Modelo Von Neumann (1945)

Estructura

- Sus principales componentes estructurales son:
  - Procesador (CPU): controla el funcionamiento del computador y procesa los datos según las instrucciones de un programa almacenado
  - Subsistema de memoria: almacena datos/instrucciones (programa)
  - Subsistema de entrada/salida: transfiere datos entre el computador y el entorno externo
  - Subsistema de interconexión: proporciona un medio de comunicación entre el procesador, la memoria y la E/S.



Conceptos básicos

Arquitectura del procesador

- La arquitectura del procesador o arquitectura del repertorio de instrucciones es el conjunto de atributos del procesador visibles por:
  - El programador en lenguaje ensamblador.
  - El compilador de un lenguaje de alto nivel.
- Supone un contrato entre el SW y el HW que engloba los siguientes elementos:
  - Tipos elementales de datos soportados por las instrucciones.
  - Modelo de memoria y organización de información en memoria.
  - Registros del procesador accesibles por el programador.
  - Mecanismos para indicar la localización de los operandos de una instrucción.
  - Conjunto de instrucciones que puede ejecutar el procesador.
  - Formato y codificación de la instrucción máquina.
- La arquitectura del procesador abstrae la complejidad de su diseño HW indicando qué hace el procesador pero sin concretar cómo lo hace.

Conceptos básicos

Estructura del procesador

- La estructura de un procesador o microarquitectura es la organización concreta de bloques HW con los que está diseñada una arquitectura.
  - Una misma arquitectura puede implementarse con microarquitecturas diferentes diseñadas, incluso, por distintos fabricantes.

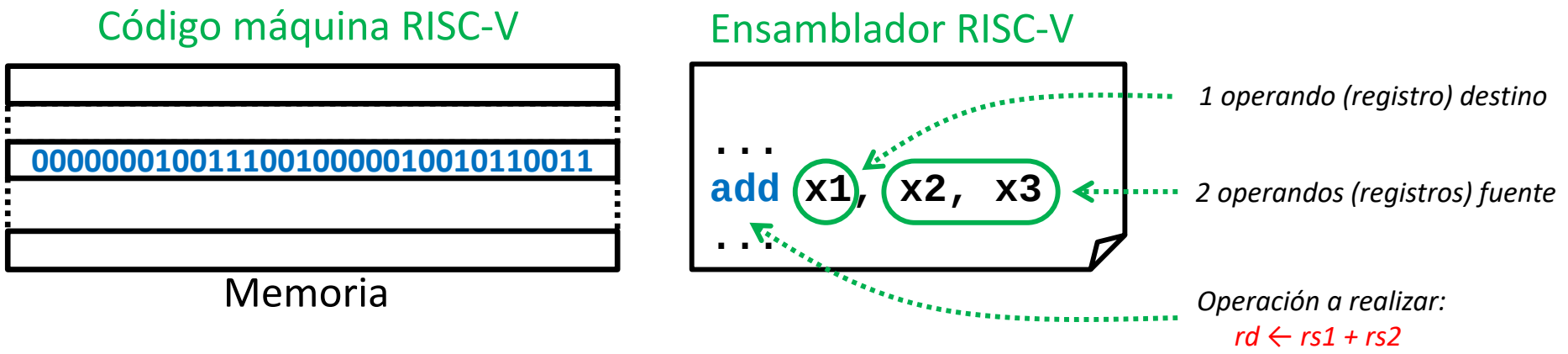
- Se denomina familia al conjunto de procesadores con la misma arquitectura pero distinta implementación:
  - Distinta tecnología, distintas prestaciones, distinto precio...

- Existen una gran número de familias arquitectónicas diferentes:
  - x86, ARM, MIPS, SPARC, PowerPC, RISC-V...
  - Todos los procesadores de una misma familia son compatibles entre sí y pueden ejecutar exactamente los mismos programas.
  - La compatibilidad hacia atrás permite a los miembros más modernos de una familia poder ejecutar programas desarrollados para los antiguos.

Conceptos básicos

Código máquina vs. código ensamblador

- La orden más elemental que un procesador puede ejecutar se denomina instrucción.
  - Define la operación a realizar y los operandos con los que hacerla.
  - El hardware de un computador solo interpreta y ejecuta instrucciones codificadas en binario, es lo que se denomina lenguaje máquina.
  - El lenguaje ensamblador (*assembly languaje*) es una representación legible por humanos del lenguaje máquina.
    - Las instrucciones en ensamblador usan nemotécnicos indicar la operación y los operandos.
    - Normalmente existe una relación 1:1 entre instrucciones máquina y ensamblador.



Conceptos básicos

Compilación vs. ensamblado

- Ensamblador (*assembler*): software que traduce instrucciones en ensamblador a instrucciones en código máquina.

- Compilador (*compiler*): software que traduce un programa escrito en lenguaje de alto nivel (i.e. C) en un programa en ensamblador.
  - En general, la relación entre sentencias de alto nivel y ensamblador es 1:n.

Lenguaje C

```
int a, b, c, d;
...
d = (a + b) - c;
...
```

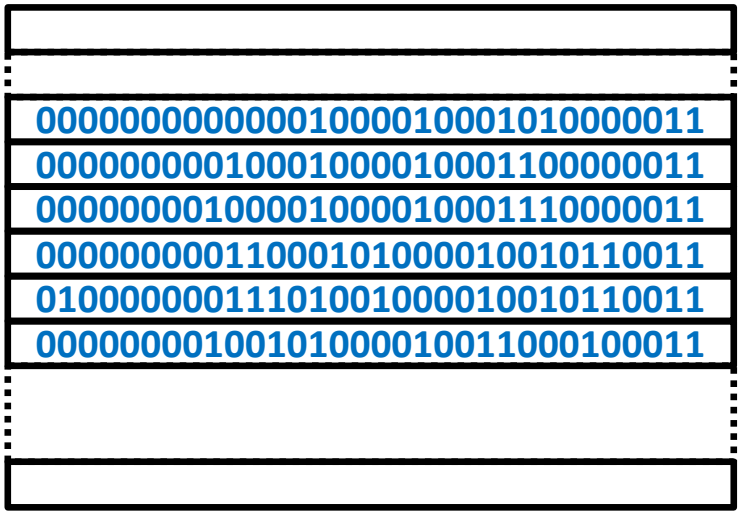
a → *x5* *c* → *x7*
b → *x6* *d* → *x9*

Vinculación de variables C con registros del RISC-V

Ensamblador RISC-V

```
...
lw   x5, 0(x8)
lw   x6, 4(x8)
lw   x7, 8(x8)
add  x9, x5, x6
sub  x9, x9, x7
sw   x9, 12(x8)
...
```

Código máquina RISC-V



Memoria