



МИНОБРНАУКИ РОССИИ  
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение  
высшего профессионального образования  
**«МИРЭА – Российский технологический университет»**  
**РТУ МИРЭА**

---

Институт информационных технологий  
Кафедра вычислительной техники

**Отчет по лабораторной работе №3**  
по дисциплине  
**«Архитектура процессоров и микропроцессоров»**

**Выполнил:** студент группы ИВБО-02-19

К. Ю. Денисов

**Принял:** старший преподаватель кафедры ВТ

Ю. М. Скрыбин

Работа выполнена «\_\_\_\_» \_\_\_\_\_ 202\_\_

«Зачтено» «\_\_\_\_» \_\_\_\_\_ 202\_\_

Москва 2021

## Цель работы

Целью работы является изучение структуры эмулятора, системы команд. Необходимо построить для программы временную диаграмму работы конвейера. Пояснить, что происходит в конвейере в каждом такте, какие возникают конфликты, указать причину конфликта.

## Описание работы

**Задание 1.** Изучить работу команд условных переходов данной программы:

0000 MOV 00, 0003

0001 DECR 00

0002 JP 0001

0003 JMP 0001

*Решение.* Приведем временную диаграмму (см. таблицу 3).

**Задание 2.** Разработать программу для вычисления суммы первых десяти членов натурального ряда ( $n = 10$ ), ввести в эмулятор, исследовать ее выполнение, выявить конфликты по данным. Построить временную диаграмму работы конвейера. Пояснить возникающие конфликты, указав № такта.

*Решение.* Опишем программу, реализующую алгоритм нахождения суммы членов натурального ряда (см. таблицу 1).

Таблица 1 — Программа для нахождения суммы ряда

Команда	Описание
MOV 00, #000A	Запись в РОН 00 числа 10
ADD 01, 00, 01	К РОН 01 прибавляем содержимое регистра 00
DECR 00	Вычитаем 1 из РОН 00
JP 0001	Если содержимое РОН 00 положительное, то повторяем цикл

### Описание алгоритма:

1. В РОН 00 записываем длину арифметической последовательности, т.е. 10;
2. К РОН-аккумулятору, в котором будет накапливаться сумма последовательности прибавляем текущее значение РОН 00;

3. Уменьшаем значение РОН текущего индекса в арифметической последовательности на 1;
4. Если результат положительный, повторяем цикл, иначе конец алгоритма.  
Построим временную диаграмму данной программы (см. таблицу 4).

**Опишем конфликты, возникающие при выполнении данной программы конвейером:**

1. На 4 такте мы наблюдаем *структурный конфликт*, так как команда ADD использует тот же РОН что и команда MOV, но команда MOV ещё не закончила своё выполнение, поэтому мы не можем обратиться к одному и тому же РОН и для чтения и для записи;
2. На 9 такте мы наблюдаем *конфликт по данным*, так как команды ADD и DECR используют один и тот же операнд из РОН 00, но команда DECR ещё не закончила своё выполнение;

**Опишем варианты избежания конфликтов:**

1. Можно избежать конфликта, на такте 4 если поменять местами команды, чтобы чтение происходило в другом такте, но в данном случае это невозможно из-за небольшого количества команд в программе;
2. Можно избежать конфликта на такте 9, если использовать обходную цепь, но так как между командами есть ещё команда JP, обходную цепь использовать не представляется возможности.

**Задание 3.** Разработать программу для организации инкремента содержимого регистра РОН от 0 до 10.

*Решение.* Опишем программу, реализующую алгоритм организации инкремента содержимого регистра РОН от 0 до 10. (см. таблицу 2).

Таблица 2 — Программа для инкрементирования значения регистра

Команда	Описание
MOV 00, #000A	Записываем значение 10 в регистр 00
INCR 01	Инкрементируем значение регистра 01
SUB 02, 01, 00	Вычитаем из значения РОН 00 значение РОН 01 и результат записываем в РОН 02
JP 0001	Если результат предыдущей операции положительный, то переходим на первый шаг

**Описание алгоритма:**

1. В РОН 00 записываем значение до которого происходит инкрементирование переменной, т.е. 10. Сама переменная будет находиться в РОН 01;
2. На каждой итерации цикла увеличиваем значение РОН переменной на один.
3. Вычитаем это значение из 10;
4. Если результат положительный, повторяем цикл, иначе конец алгоритма.

Построим временную диаграмму данной программы (см. таблицу 5).

**Опишем конфликты, возникающие при выполнении данной программы конвейером:**

На 4 такте мы наблюдаем *конфликт по данным*, так как команда INCR использует тот же РОН что и команда MOV, но команда MOV ещё не закончила своё выполнение, поэтому мы не можем обратиться к одному и тому же РОН и для чтения и для записи.

**Опишем варианты избежания конфликта:**

Можно избежать конфликта, на такте 4 если поменять местами команды, чтобы чтение происходило в другом такте, но в данном случае это невозможно из-за небольшого количества команд в программе.

Таблица 3 — Задание 1. Временная диаграмма

Ст/Т	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
1	MOV	DEC	JP	JP	JP	DEC	JP	JP	DEC	JP	JP	DEC	JP
2		MOV	DEC	DEC	DEC	JP	DEC	DEC	JP	DEC	DEC	JP	DEC
3			MOV			DEC	JP		DEC	JP		DEC	JP
4				MOV			DEC	JP		DEC	JP		DEC
5					MOV			DEC	JP		DEC	JP	
Ст/Т	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26
1		JMP	DEC	JP	JMP	DEC		DEC	JP	DEC	JP	JP	DEC
2			JMP	DEC	JP	JMP			DEC	JP	DEC	DEC	JP
3				JMP	DEC	JP				DEC	JP		DEC
4	JP				JMP	DEC	JP				DEC	JP	
5	DEC	JP				JMP	DEC	JP				DEC	JP

Таблица 4 — Задание 2. Временная диаграмма

Ст/Т	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	MOV	ADD	DEC	DEC	DEC	JP	ADD	DEC	DEC	JP	ADD	DEC
2		MOV	ADD	ADD	ADD	DEC	JP	ADD	ADD	DEC	JP	ADD
3			MOV			ADD	DEC	JP		ADD	DEC	JP
4				MOV			ADD	DEC	JP		ADD	DEC
5					MOV			ADD	DEC	JP		ADD

Таблица 5 — Задание 3. Временная диаграмма

Ст/Т	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1	MOV	INCR	SUB	SUB	SUB	JP	INCR	SUB	JP	INCR	SUB
2		MOV	INCR	INCR	INCR	SUB	JP	INCR	SUB	JP	INCR
3			MOV			INCR	SUB	JP	INCR	SUB	JP
4				MOV			INCR	SUB	JP	INCR	SUB
5					MOV			INCR	SUB	JP	INCR

**Вывод:** в ходе данной лабораторной работы мы ознакомились со структурой эмулятора RISC конвейера, изучили его систему команд, режимы работы, описали алгоритмы и реализовали программы согласно варианту, построили временные диаграммы работы конвейера, идентифицировали конфликты и указали способы их устранения.