

# ΤΕΛΙΚΗ ΕΡΓΑΣΙΑ ΕΞΑΜΗΝΟΥ ΑΠΟ ΤΟΥΣ ΓΕΩΡΓΙΟΣ ΜΑΝΤΟΝΙΤΣΑΣ 21183 ΙΩΑΝΝΗΣ ΒΡΑΧΝΙΣ 20088 ΓΙΑ ΤΗΝ ΕΡΓΑΣΙΑ 6

**ΠΕΡΙΛΗΨΗ:** Χρησιμοποιώντας τον κώδικα με hardwired λογική που είχαμε γράψει για την άσκηση 5, κάναμε τις απαραίτητες προσθέσεις και αλλαγές ώστε η KME να υλοποιείται σωστά μαζί με την πρόσθεση του 16-bit καταχωρητή SP (stack pointer) και τις εντολές LDSP και CALL και στο τέλος πήγαμε να κάνουμε testbench και να βγάλουμε την κατάλληλη κυματομορφή. (οι κώδικες είναι όλοι σε φάκελο στο github για να μην χαλάσει η ροή των εξηγήσεων)

## ΑΣΚΗΣΗ

Στην άσκηση μας ζητείται να προσθεθεί ο 16-bit SP ο οποίος χρησιμοποιείται για να δείχνει την κορυφή της στοίβας και χρησιμοποιείται στις εντολές CALL και έμμεσα στην RET αργότερα καθώς ο SP συνδέεται με την μνήμη και με το PC. Οι 2 νέες εντολές που ζητούνται να προστεθούν είναι οι εντολές:

LDSP: opcode = 80H, Instruction Code = 10000000, operation  $SP \leftarrow IR$

Οπου η λειτουργία της είναι να φορτωνει τον καταχωρητή SP με την τιμη που βρισκεται στον καταχωρητη IR(ή και στο data bus, αναλογα με την υλοποιηση)

CALL: opcode 82H, Instruction Code = 10000010, operation  $M[SP] \leftarrow PC$ , και μετα  $PC \leftarrow IR$

Η εντολη CALL χρησιμοποιειται για κληση υπορουτινας

Πρωτου προχωρησουμε σε αλλαγες αυτα ειναι τα στοιχεια των παρων μας ALU,Control unit και Data path

ALU: 1)Δεν υπολογιζει απευθειας

2) Παραγει κωδικο alus(6 downto 0) οπου παει σε αλλο κυκλωμα (ALU core)

3) Ελεγχεται αποκλειστικα απο control signals

Data path: 1) ολοι οι καταχωρητες οδηγουν ενα κοινο 8-bit bus

2) Ενας μονο driver καθε φορα

Control Unit: 1) FSM(RESET, FETCH1, FETCH2)

2) Ολα τα σηματα ελεγχου παραγονται απο την κατασταση και οχι απο ROM.

Τώρα οσον αφορα τον SP, αυτο δεν ειναι ενας ALU register τυπου AC αλλα ενας address register οπως ο PC και ο AR. Αρα αρχιτεκτονικα ανηκει στο address path και οχι στο data path και θα γινει

PC → AR → RAM

SP → AR → RAM

Αρα η συμβαση που ακολουθηθηκε ειναι πως ο SP δειχνει παντα στην τρεχουσα κορυφη της στοιβας και κατα την εντολη CALL :

- 1) Αποθηκευεται το PC στη μνημη στη διευθυνση SP
- 2) Ο SP ενημερωνεται καταλληλα
- 3) Το PC φορτωνεται με τη διευθυνση της υπορουτινας.

Τώρα οσον αφορα τις τροποποιησεις που εγιναν στην αρχιτεκτονικη της KME ειναι στην Data path οπου εγιναν οι εξης αλλαγες:

- 1) Προσθηκη του καταχωρητη SP
- 2) Δυνατοτητα συνδεσης του SP στον address bus και data bus
- 3) Χρηση της υπαρχουσας RAM για την υλοποιηση της στοιβας

Φροντισαμε να υλοποιησουμε την μοναδα ελεγχου αποκλειστικα με hardwired λογικη, χρησιμοποιωντας FSM, η καθε κατασταση να αντιστοιχει σε μικροεντολη, τα σηματα ελεγχου (pcbus, membus κλπ) παραγονται απο τη λογικη της FSM και δεν χρησιμοποιηθηκε microprogrammed control

Οσο αφορα την υλοποιηση testbench εδω δεν ημασταν επιτυχεις στην πληρη υλοποιηση της καθως ενω γραψαμε κωδικα με 0 errors οταν γινεται compile και δημιουργησαμε νεο αρχειο test για του καταλληλους χρονους και οσα αλλα χρειαζεται ωστε να γινει σωστο simulation, το quartus και modelsim μας δημιουργουσαν πολλα προβληματα που δημιουργηθηκαν στο installation proccess και δεν επιλυθηκαν ακομα και οταν το εκανα reinstall οποτε ψαχνοντας το Internet ειτε μεσο google ή βιντεο στο youtube στο τελος αναγκαστηκαμε να ρωτησουμε το chatgpt πως να το επιλησουμε και ενω φαινεται να εφτιαξε ως ενα σημειο στο τελος modelsim δεν φορτωνοταν το testbench (τα ιδια και περισσοτερα θεματα υπηρχαν και κατα την υλοποιησει της ασκησης 5) και στο τελος δεν καταφεραμε να το υλοποιησουμε (θα παραδωθουν εικονες παρακατω με το τι προβληματα γινοταν). Ωστόσο άμα δεν υπηρχαν προβληματάκια αυτο που θα γινοταν στο testbench ήταν να: δημιουργήσει clock και reset, να εκτελεί κύκλους fetch, να επιτρέπει την παρακολούθηση των καταχωρητων PC,SP,AR,IR , να επιβεβαιώνει τη σωστή λειτουργια των εντολών CALL και LDSP



