

Architettura degli Elaboratori

Appunti: Simone Pepi
Stesura in L^AT_EX: Federico Matteoni

Indice

0.1	Introduzione	2			
0.2	Cosa riguarda il corso	2			
1	Fondamenti di strutturazione	3			
1.1	Struttura a livelli	3			
1.2	Macchine Virtuali	3			
1.2.1	Le Macchine Virtuali	4			
1.2.2	Struttura Interna	5			
1.2.3	Parallelismo	5			
1.2.4	Modelli di Cooperazione	6			
1.3	Compilazione vs Interpretazione	7			
2	MV0 – Hardware	8			
2.1	Reti Logiche	8			
2.2	Reti Combinatorie	8			
2.2.1	Algebra Booleana	8			
2.2.2	Tecnica della Somma di Prodotti, o codifica degli 1	9			
2.2.3	Porte Logiche	10			
2.2.4	Componenti Standard	10			
2.2.5	Ritardo di Stabilizzazione	11			
2.2.6	Registri e memorie	11			
2.3	Reti Sequenziali	12			
2.3.1	Modello di Mealy	12			
2.3.2	Modello di Moore	12			
2.3.3	Reti Sequenziali di tipo Sincrono . .	13			
2.3.4	Reti Sequenziali a Componenti Standard	14			
3	MV1 – Firmware	16			
3.1	Unità Firmware	16			
3.1.1	PC e PO	16			
3.1.2	Procedimento Formale	18			
4	μ-linguaggio	19			
4.1	Istruzioni	19			
4.2	Ottimizzazione del codice	20			
4.2.1	Condizioni di Bernstein	20			
4.2.2	Variabili di Condizionamento	20			
4.2.3	Tempo medio di elaborazione	21			
4.2.4	Riflessioni finali sull'ottimizzazione .	21			
4.3	Controllo Residuo	21			
4.4	Comunicazioni	22			
4.4.1	Protocollo a Livelli	23			
4.4.2	Protocollo a Transizione di Livello .	24			
4.4.3	Comunicazioni asincrone a n posi- zioni	26			
4.4.4	Comunicazioni asimmetriche	26			
4.5	Memoria Modulare	28			
5	Macchina Assembler	29			
5.1	CPU	29			
5.2	Istruzioni ASM	30			
5.3	Programmi e processi	30			
5.4	Spazio di Indirizzamento Logico e Memoria Virtuale	31			
5.4.1	Modalità di Indirizzamento	31			
5.5	RISC vs CISC	31			

0.1 Introduzione

Appunti del corso di **Architettura degli Elaboratori** presi a lezione da **Federico Matteoni**.

Prof.: **Maurizio Bonuccelli**, maurizio.angelo.bonuccelli@unipi.it

Riferimenti web:

- <http://pages.di.unipi.it/bonuccelli/aeb.html>
- didawiki.cli.di.unipi.it/doku.php/informatica/ae/start

Ricevimento: Martedì 10-12, stanza 294 DE

Esame: **scritto** (*closed book*) e **orale**. I compiti sono validi solo per la sessione invernale (gen-feb)

Libri

- M. Vanneschi *Architettura degli Elaboratori*, Pisa University Press
- D. A. Patterson *Computer Organization & Design - The Hardware/Software Interface*

0.2 Cosa riguarda il corso

Consiste in come sono fatti pc internamente da un punto di vista di sottosistemi senza scendere nei dettagli elettrici.

Il corso è diviso in quattro parti:

- Fondamenti e strutturazione firmware (I Compitino)
- Macchina assembler (D-RISC) e processi
- Architetture General-Purpose
- Architetture parallele (II Compitino)

Capitolo 1

Fondamenti di strutturazione

1.1 Struttura a livelli

Dividere Per dedicarci allo studio di un sistema complesso spesso è utile **dividerlo in pezzi**. Nel caso di un sistema di elaborazione, in alcuni casi è **interessante avere una visione vicina alla struttura fisica** in termini di componenti hardware. In altri casi è **interessante avere una visione astratta del sistema** per poterne osservare le funzionalità e le strutture più adatte alla specifica applicazione.

Astrarre Da questa necessità deriva la possibilità di strutturare un sistema a vari **livelli di astrazione** che non descrivono una reale struttura fisica, ma è **utile per ragioni specifiche** quali:

Saper riconoscere **quale metodo di progettazione strutturata** viene seguito o conviene seguire (**top-down, bottom-up, middle-out**)

Saper riconoscere **se i vari livelli rispettano una relazione gerarchica** oppure se non esiste alcun tipo di ordinamento

Essere in grado di **valutare a quali livelli conviene descrivere e implementare** determinate funzioni del sistema

1.2 Macchine Virtuali

Sistema di elaborazione Le funzionalità di un sistema di elaborazione nel suo complesso possono essere **ripartite su un certo numero di livelli** che vengono definite **macchine virtuali**. La suddivisione può seguire **due approcci** fondamentali:

- **Linguistico**: stabilisce i livelli in base ai linguaggi usati
- **Funzionale**: stabilisce i livelli in base a cosa fanno

I vari livelli sono schematizzati come in figura:



MV_i realizza politica P_i con linguaggio L_i e risorse R_i .

MV_i utilizza le funzionalità che il livello MV_{i-1} (cioè le sue primitive) fornisce **attraverso l'interfaccia**.

L'interfaccia definita è fondamentale per poter rendere possibile la collaborazione tra le macchine virtuali, e permettere così ai linguaggi di MV_i di sfruttare funzionalità e meccanismi di MV_{i-1} .

Le macchine virtuali godono delle **seguenti proprietà**:

L'**insieme** degli oggetti o risorse R_i di MV_i è **accessibile soltanto da parte dei meccanismi di L_i**

Al livello MV_i **non sono note le politiche adottate dai livelli inferiori**

Supporto a tempo di esecuzione Anche detto **Runtime Support**, è l'insieme dei livelli sottostanti. Nell'esempio, MV_i ha come runtime support i livelli $MV_{i-1} \dots MV_0$.

Virtualizzazione ed Emulazione Con **virtualizzazione** o astrazione intendiamo il **processo secondo cui un livello MV_i usa funzionalità dei livelli superiori**.

Con **emulazione** o concretizzazione intendiamo il **processo secondo cui un livello MV_i usa funzionalità dei livelli inferiori**.

Modularità Tutte queste funzionalità sono **alla base della strutturazione di sistemi con elevata modularità, modificabilità, portabilità, manutibilità e testabilità**.

1.2.1 Le Macchine Virtuali

MV_4 Applicazioni

L_4 : Java, C, ML...

R_4 : oggetti astratti, costrutti, tipi di dato definibili dall'utente

_____ *Interfaccia*: chiamate di sistema _____

MV_3 Sistema Operativo

L_3 : C, linguaggi di programmazione concorrente, linguaggi sequenziali con librerie che implementano meccanismi di concorrenza

R_3 : variabili condivise, risorse condivise, oggetti astratti usati per la cooperazione tra processi e thread

_____ *Interfaccia*: istruzioni assembler _____

MV_2 Macchina assembler

L_2 : assembler (D-RISC)

R_2 : registri, memoria, canali di comunicazione

_____ *Interfaccia*: istruzioni firmware per l'assembler _____

MV_1 Firmware

L_1 : microlinguaggio

R_1 : sommatore, commutatore, registri, strutture di interconnessione intra-unità e inter-unità

_____ *Interfaccia*: hardware _____

MV_0 Hardware

L_0 : *funzionamento dei circuiti elettronici*

R_0 : circuiti elettronici elementari (AND, OR, NOT), collegamenti fisici, reti logiche

Il corso riguarderà principalmente i livelli $MV_2 \rightarrow MV_0$ inclusi, comprese le istruzioni assembler.

Il livello firmware sarà fatto da **memoria**, **processore** e **dispositivi I/O**. I dispositivi di I/O comunicano bilateralmente con la memoria e il processore comunica bilateralmente con memoria. Opzionalmente, i dispositivi di I/O comunicano bilateralmente direttamente con il processore. Questa è l'**architettura standard**, presentata in maniera **estremamente semplicistica**.

Vedremo nel dettaglio il processore e la memoria, non i dispositivi di I/O perché troppo complessi.

1.2.2 Struttura Interna

Da Verticale a Orizzontale Fin'ora abbiamo parlato delle macchine virtuali in senso **verticale**, adesso vogliamo trovare un modo concettualmente uniforme – **orizzontale** – per poter studiare i livelli **al loro interno**.

Sistema di Elaborazione Una volta scelta la struttura verticale di un sistema, dobbiamo capire come funziona l'interno di ciascun livello per poter far funzionare tutto il sistema, cioè dobbiamo capire **come funziona il sistema di elaborazione di un livello** composto da due componenti:

Moduli di Elaborazione, ad ognuno dei quali è affidata l'elaborazione di un sottoinsieme di operazioni del livello.

Struttura di Interconnessione, con la quale i moduli di elaborazione del livello **cooperano e comunicano tra loro**.

Essa può essere di due tipi:



Moduli di Elaborazione Un modulo di elaborazione è definito come **un'entità autonoma e sequenziale**.

Autonomia L'autonomia è **data dal fatto che ogni modulo** di elaborazione **esegue un proprio controllo in maniera indipendente da altri moduli**.

Esso dunque **definisce le proprie strutture dati, operazioni elementari e interfacce** verso altri moduli.

Sequenzialità La sequenzialità è **data dal fatto che ogni modulo** di elaborazione **ha un singolo luogo di controllo: la sua attività è descritta da un algoritmo di controllo costituito da una lista sequenziale di comandi**.

La sequenzialità **non implica che un modulo non possa fare uso di forme di elaborazione concorrenti o parallele**. Alcuni o tutti i comandi di una lista sequenziale possono essere costituiti da una o più operazioni elementari eseguite **simultaneamente**.

1.2.3 Parallelismo

Sovrapporre Poichè i moduli sono autonomi fra loro, sono in grado di **operare indipendentemente l'uno dall'altro**. **Le loro attività possono quindi essere sovrapposte nel tempo** eccetto quando, per ragioni legate alla sincronizzazione, alcuni di loro devono attendere il verificarsi di certi eventi dipendenti dall'elaborazione di altri.

In alcuni **casi limite** seppur realistici, il **funzionamento di tutti i moduli è rigidamente sequenziale**.

Tutto questo **vale per qualsiasi livello** o Macchina Virtuale, quindi sia per firmware che hardware.

1.2.4 Modelli di Cooperazione

Dato un sistema di elaborazione a un certo livello, i vari moduli presenti possono cooperare secondo due modalità:

Ambiente Globale: esiste un insieme di oggetti comuni accessibili da tutti i moduli che devono cooperare tra loro, e tutti i moduli possono operare su tale insieme

Ambiente Locale: i moduli non condividono nulla, quindi non esiste alcun oggetto condiviso tra i moduli. La cooperazione avviene tramite scambio di messaggi.



1.3 Compilazione vs Interpretazione

Programmi L'obiettivo di un calcolatore è **rendere possibile l'esecuzione di programmi** con una certa qualità di servizio. I programmi vengono **progettati mediante linguaggi di alto livello**, quindi **occorre operare una traduzione da linguaggio di alto livello a linguaggio assembler**.

Tale traduzione può essere effettuata tramite due ben note tecniche e loro combinazioni:

Compilatore: è statico.

Sostituisce l'intera sequenza del programma sorgente con una sequenza di istruzioni assembler. Questa traduzione viene effettuata staticamente, vale a dire in fase di preparazione e **prima che il programma passi in esecuzione**.

Uno compilatore ha **completa visione del codice** e quindi **può ottimizzarlo**. La sua attività è analoga all'opera di un traduttore, che può leggersi il testo più volte per tradurlo alla perfezione.

Interprete: è dinamico

Scandisce la sequenza **sostituendo ogni singolo comando** con una sequenza di istruzioni assembler. La traduzione è effettuata dinamicamente, cioè **a tempo di esecuzione**, quindi non può ottimizzare. Il firmware riceve un'istruzione alla volta, quindi la interpreta.

Il suo svantaggio è che il **tempo di interpretazione viene pagato ogni volta che lancio il programma** e che **non può ottimizzare non avendo una visione globale del programma**.

Entrambe servono per tradurre il **codice sorgente** nel **programma oggetto** o **eseguibile**. L'esecuzione è quindi **più veloce in un programma compilato** rispetto ad un programma interpretato.

$\text{ADD R1, R2, R3} \rightarrow \text{compilatore} \rightarrow \text{OBJ} \rightarrow \text{Interprete Firmware (interfaccia tra MV ASM e MV FW)}$

Intuitivamente, dall'istruzione ad alto livello viene **compilato un programma oggetto OBJ** il quale è un insieme di bit che **viene interpretato dall'interprete firmware**.

Esempio Suppongo programmi:

A

```
for i=0; i++; i<n
  A[i] = A[i] + B[i];
```

B

```
for i=0; i++; i<n
  B[i] = B[i] + C;
```

Ricevendo i due blocchi di istruzioni, il **compilatore riconosce che sono diverse e le compila in modo diverso**. Però in entrambi i casi sono del tipo *oggetto = somma due oggetti*, quindi produce una sequenza di istruzioni analoga (a meno di registri e dati, ovviamente). Parte del secondo pezzo di codice, ad esempio, verrà tradotto in questa maniera:

LOAD R_{base} , R_I , R_1

ADD R_1 , R_2 , R_1

STORE R_{base} , R_I , R_1

INC R_I

IF< R_I , R_N , LOOP

$M[R[base] + R[I]] \rightarrow R[1]$

$R[1] + R[2] \rightarrow R[1]$

$R[1] \rightarrow M[R[base] + R[I]]$

$R[I] + 1 \rightarrow R[I]$

Microlinguaggio corrispondente

Capitolo 2

MV0 – Hardware

2.1 Reti Logiche

L'implementazione a livello hardware di funzioni "pure" dà luogo alle **Reti Combinatorie**.

L'implementazione a livello hardware di funzioni "con stato" dà luogo alle **Reti Sequenziali**.

Famiglia Entrambe definiscono la famiglia delle **Reti Logiche** che permettono di realizzare il livello hardware di un sistema di elaborazione.

2.2 Reti Combinatorie

Una **rete combinatoria** è una rete logica con n ingressi binari $X_1 \dots X_n$ e m uscite binarie $Z_1 \dots Z_m$. Ad ogni combinazione di valori in entrata corrisponde una ed una sola combinazione di valori in uscita. La corrispondenza è definita secondo la funzione implementata dalla rete combinatoria.

Indichiamo $X_1 \dots X_n$ e $Z_1 \dots Z_m$ come **variabili logiche** di ingresso ed uscita. **Tutte le combinazioni possibili** delle variabili logiche **sono dette stati** di ingresso – con 2^n possibilità – e di uscita – 2^m possibilità.

Per descrivere le proprietà e la struttura interna delle reti combinatorie si usa un'algebra isomorfa a quella logica, chiama **Algebra Booleana**.

2.2.1 Algebra Booleana

L'algebra booleana è computata su **due valori e tre operatori**:

false	AND
true	OR
	NOT

Esistono anche altri operatori, derivati dai tre precedenti: XOR, NAND, NOR ecc..

Proprietà Vale la proprietà distributiva anche per la somma rispetto alla moltiplicazione, oltre il viceversa, quindi: $A(B+C) = AB + AC$, ma anche $A + BC = (A + B)(A + C)$.

Inoltre si hanno le cosiddette **proprietà di DeMorgan**:

$$- \overline{A+B} = \overline{A} * \overline{B}$$

$$- \overline{AB} = \overline{A} + \overline{B}$$

AND

Anche detta **moltiplicazione logica**.

X	Y	Z
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

OR

Anche detta **somma logica**.

X	Y	Z
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

NOT

Anche detta **negazione logica**.

Y	Z
0	1
1	0

Per costruire una **rete combinatoria** esistono varie tecniche. Quella che useremo si chiama **somma di prodotti**.

2.2.2 Tecnica della Somma di Prodotti, o codifica degli 1

La tecnica nel dettaglio Partendo dalla **tabella di verità**, identifico le uscite che valgono 1. Di quelle uscite, **moltiplico (AND)** tra loro le entrate **sulla stessa riga, nego le entrate che valgono 0 e sommo (OR)** tra loro le diverse righe.

Un esempio con la somma algebrica Partendo dalla seguente tabella di verità.

X	Y	Z	R
0	0	0	0
0	1	1	0
1	0	1	0
1	1	0	1

Sfruttando la tecnica descritta sopra ottengo le seguenti espressioni per le due uscite:

$$Z = \overline{X} * Y + X * \overline{Y}$$

$$R = X * Y$$

Alternativamente, posso anche realizzare la **funzione complementare**, ovvero fare il solito procedimento ma per le uscite che valgono 0 per poi negarle.

X	Y	\overline{Z}	R
0	0	1	0
0	1	0	0
1	0	0	0
1	1	1	1

$$Z = \overline{\overline{X} * \overline{Y} + X * Y}$$

$$R = X * Y$$

Esempio

S1	S2	X	Y	S1*
0	0	0	0	0
0	0	0	1	0
0	0	1	0	0
0	0	1	1	1
0	1	0	0	0
0	1	0	1	0
0	1	1	0	0
0	1	1	1	1
1	0	0	0	0
1	0	0	1	1
1	0	1	0	1
1	0	1	1	1
1	1	0	0	0
1	1	0	1	1
1	1	1	0	1
1	1	1	1	1

$$S1^* = \overline{S1} * \overline{S2} * X * Y + \overline{S1} * S2 * X * Y + S1 * \overline{S2} * \overline{X} * \overline{Y} + S1 * \overline{S2} * X * \overline{Y} + S1 * \overline{S2} * X * Y + S1 * S2 * \overline{X} * Y + S1 * S2 * X * \overline{Y} + S1 * S2 * X * Y$$

2.2.3 Porte Logiche

Una volta ricavata l'espressione logica dalla tabella di verità, è **immediato realizzare lo schema logico utilizzando le componenti hardware elementari**, dette anche **porte logiche**:



Ogni porta logica AND e OR **comporta un ritardo nel calcolo di $1 T_p$** . Inoltre, ogni AND e OR può avere **massimo 8 ingressi**, quindi se ho più di 8 segnali in ingresso devo avere *almeno* due livelli: un livello con tante porte logiche quando $n/8$ con n numero di segnali in ingresso, e *almeno* un livello in cui "unire" i segnali in uscita in una porta logica analoga.

2.2.4 Componenti Standard

Di seguito sono le specifiche di alcune **reti combinatorie** che verranno supposte come **standard**, ovvero come componenti utilizzabili come blocchi elementari nella progettazione di strutture più complesse.

Commutatore



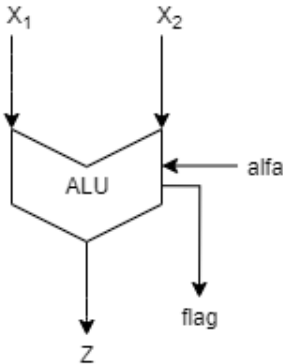
Selezionatore



Confrontatore



ALU



2.2.5 Ritardo di Stabilizzazione

Prestazioni Per valutare le prestazioni di un sistema, occorre saper **valutare le prestazioni delle reti combinatorie**. Ogni rete reale è **caratterizzata da un ritardo T_r** , necessario affinché **a seguito di una variazione dello stato d'ingresso si produca la corrispondente variazione dello stato in uscita**.

Solo dopo questo tempo si dice che **la rete è stabilizzata**.

T_p Per una porta logica indichiamo con T_p **il ritardo di stabilizzazione** – ad oggi è di circa 10^{-2} millisecondi. Supponiamo che le **porte NOT** abbiano un **ritardo nullo**, pari a 0 T_p , mentre per le **porte AND/OR** il valore T_p dipende dal numero di ingressi n della porta. Per $n \leq 8$ supponiamo che le porte AND/OR abbiano un **ritardo di stabilizzazione di 1 T_p** .

Il costo in T_p sarà quindi pari ai livelli di AND/OR presenti. Ad esempio, se ho una tabella di verità con n termini ed m variabili, avrò $\log_8 n$ livelli di OR e $\log_8 m$ livelli di AND. Il costo in T_p sarà quindi $= (\log_8 n + \log_8 m) T_p$

2.2.6 Registri e memorie

2.3 Reti Sequenziali

Una **rete sequenziale** è un oggetto con **un ingresso ed una uscita**, capace di **mantenere uno stato interno** – ecco perché si parla di funzioni con stato. A livello hardware, possiamo identificare una rete sequenziale con un **automa a stati finiti**.

ASF Un **automa a stati finiti** è caratterizzato da:

n variabili di ingresso $\Rightarrow h = 2^n$ **stati di ingresso** $X_1 \dots X_h$

m variabili di uscita $\Rightarrow k = 2^m$ **stati di uscita** $Z_1 \dots Z_k$

r variabili logiche dello stato interno $\Rightarrow p = 2^r$ **stati interni** $S_1 \dots S_p$

una **funzione di transizione** dello stato interno $\sigma: X \times S \rightarrow S$ che **definisce il passaggio tra gli stati**

una **funzione delle uscite** $\omega: X \times S \rightarrow Z$ che **calcola le uscite**

Una **rete sequenziale** è quindi **composta da due reti combinatorie σ e ω** , che rispettivamente calcolano la variazione dello stato e l'uscita, **e da un registro R** che contiene lo stato interno.

2.3.1 Modello di Mealy

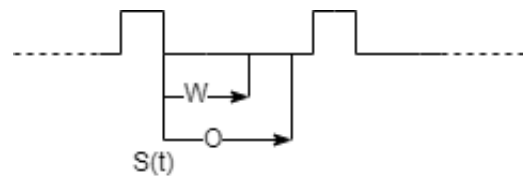


Considerando il comportamento al tempo t, lo **stato interno successivo $S(t+1)$** dipende sia dallo stato di ingresso al tempo t, cioè $X(t)$, sia dallo stato interno attuale $S(t)$.

$$S(t+1) = \sigma(X(t), S(t))$$

Lo **stato di uscita al tempo t, $Z(t)$** , dipende sia dallo stato di ingresso $X(t)$ sia dallo stato interno attuale $S(t)$.

$$Z(t) = \omega(X(t), S(t))$$



2.3.2 Modello di Moore

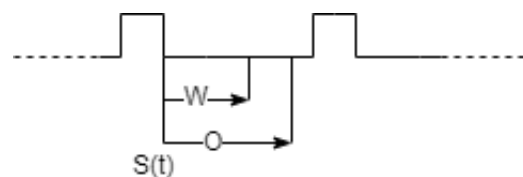


In maniera analoga al modello di Mealy, lo **stato interno successivo $S(t+1)$** dipende sia dallo stato di ingresso al tempo t, cioè $X(t)$, sia dallo stato interno attuale $S(t)$.

$$S(t+1) = \sigma(X(t), S(t))$$

Lo **stato di uscita al tempo t, $Z(t)$** , dipende solo dallo stato interno attuale $S(t)$.

$$Z(t) = \omega(S(t))$$



2.3.3 Reti Sequenziali di tipo Sincrono

Vediamo adesso come si comportano nel tempo le reti sequenziali e spieghiamo perché adotteremo quelle di tipo sincrono. Come riferimento usiamo una rete di Mealy.

Spezzare Abbiamo detto che lo stato al tempo successivo $S(t + 1)$ dipende sia dall'ingresso X sia dallo stato interno attuale $S(t)$, cioè $S(t+1) = \sigma(X(t), S(t))$.

Il registro R funge come un "cancello temporizzato" che **spezza la sequenza temporale degli eventi**.

Se il registro R non fosse presente, si verificherebbe la situazione in figura. In questo esempio, la porta logica o il componente σ **potrebbero non stabilizzarsi mai**.

Se per esempio mettiamo una porta AND con due variabili in ingresso che nega il proprio risultato, tale rete tenderà a non stabilizzarsi mai ma a produrre una sequenza infinita di 0 e 1 in uscita.

Quindi devo avere necessariamente **un meccanismo che mi possa aiutare a determinare il valore dell'uscita** al tempo t , $t + 1 \dots$

Questo strumento è il registro impulsato, dove la **scrittura è scandita dal ciclo di clock**.

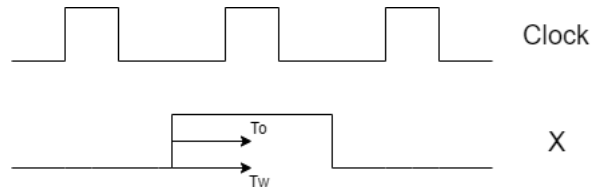


Modo Sincrono Questo modo di lavorare delle reti sequenziali con un registro impulsato che funge da cancello temporizzato grazie al ciclo di clock si chiama **Modo Sincrono**.

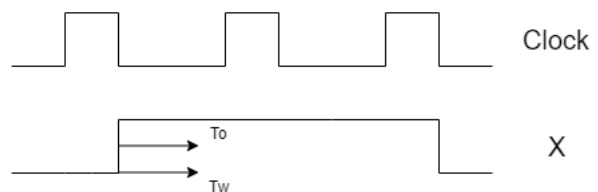
Quando variare Cerchiamo ora di capire quando devono variare gli ingressi e **per quanto tempo devono avere tale valore**.

Supponiamo di avere gli ingressi $X_0 = 0$ al tempo t , $X_1 = 1$ al tempo $t + 1$ e $X_2 = 0$ al tempo $t + 2$, e supponiamo che $t_\omega = t_\sigma = 2t$.

Se l'ingresso X variesse in un punto non precisato del ciclo di clock è probabile che ω e σ non abbiano il **tempo necessario per produrre un risultato** e quindi avrei un **comportamento indefinito**.



In questo caso, cambiando il valore X all'inizio del ciclo di clock do il tempo necessario a σ e ω di produrre un risultato stabile, ma al prossimo impulso del ciclo di clock ($t + 2$) leggerò di nuovo $X = 1$, che non è l'input corretto al tempo $t + 2$.



Questa è la soluzione giusta per il nostro esempio, che rispetta tutte le condizioni da noi elencate.



Per far funzionare le nostre reti, il ciclo di clock deve essere tale che $T = \text{MAX}(t_\sigma, t_\omega) + \delta$. Le reti funzionano anche con $T > \text{MAX}(t_\sigma, t_\omega) + \delta$, ma avrei del **tempo perso** poiché la rete non opera, **aspetta solo che il clock sia alto per andare a scrivere nel registro**.

2.3.4 Reti Sequenziali a Componenti Standard

Per poter sintetizzare una rete devo prima **decidere se implementare un modello di Mealy o di Moore, derivare le tabelle di verità** di ω e σ e dire **quanti bit** ha il registro R.

Fatto questo, **ricavare le reti combinatorie e capire quanto valga il ciclo di clock T** (con $T = \text{MAX}(t_{\sigma}, t_{\omega}) + \delta$) che fa funzionare l'intera rete sequenziale.

Sintesi Classica ASF \longrightarrow Mealy o Moore \rightarrow Tabelle verità, bit di R \Rightarrow Reti combinatorie \Rightarrow Ciclo di clock

Componenti Standard In realtà per sintetizzare le reti sequenziali non usiamo questo procedimento di sintesi, ma bensì **usiamo i componenti standard**. Per esempio, prendiamo una rete che vuole calcolare il numero di persone presenti dentro una stanza con capienza massima 100 persone.

Con la sintesi classica R ha bisogno di 7 bit per contare da 0 a 100.

Se andiamo, per esempio, a fare la tabella di verità per ω , abbiamo ben 8 colonne negli ingressi, quindi 2^8 possibili combinazioni (righe).

Potrei avere $2^8/2 = 2^7$ "uni" per colonna, di conseguenza un **numero considerevole di porte logiche**.

Diventa quindi praticamente impossibile sintetizzare questo esempio con il metodo classico. Procediamo con l'alternativa: l'utilizzo delle componenti standard.

Con le componenti standard Procediamo col nostro esempio:



In questo caso abbiamo usato il modello di Moore. Il risultato è disponibile al prossimo impulso del ciclo di clock.



Qua invece è stato usato il modello di Mealy. In questo caso si vede bene come **la rete di Mealy sia più veloce**, poiché **il risultato è subito disponibile** prima del prossimo impulso del ciclo di clock: infatti Z non viene scritto in R prima di essere pubblicato.

Di seguito un esempio di rete sequenziale a componenti standard più complesso.



Con sintesi classica Avrei:

$R = \{A, B\}$, due registri da 32 bit \Rightarrow 64 bit

Ingressi: $X + Y + \alpha_{K1} + \alpha_{K2} + \alpha_{ALU} + \beta_A + \beta_B = 32 + 32 + 3 + 2 = 69$

Uscite: $Z \Rightarrow$ 32 bit

La tabella di verità di ω , per esempio, avrebbe 69 colonne di ingressi, quindi 2^{69} righe, **senza considerare gli ingressi di A e B.**

Il risultato è che è molto scomodo lavorare con una tabella di circa $5.9 \cdot 10^{20}$ righe.

Capitolo 3

MV1 – Firmware

3.1 Unità Firmware

Un sistema di elaborazione, a livello Firmware, è costituito da un certo numero di **Unità Firmware** che interagiscono fra loro mediante un sistema di interconnessione. Le UF sono capaci di svolgere un certo numero di operazioni esterne.

Unità Firmware Una **unità firmware** è un **modulo di elaborazione autonomo** – cioè capace di controllare la propria operazione in modo del tutto indipendente – e **sequenziale** – cioè dal funzionamento descritto da un programma sequenziale – **capace di eseguire delle operazioni esterne** – istruzioni **assembler**.

Struttura di interconnessione Tipicamente la struttura di interconnessione tra unità firmware è **punto-a-punto** quindi a **collegamenti dedicati**.

3.1.1 PC e PO

Per capire bene cosa sono e a cosa servono le parti controllo (PC) e operativa (PO), vediamo un semplice esempio di come arriviamo a strutturare un'unità firmware.



Il nostro obiettivo è quello di realizzare una unità capace di produrre un risultato Z a partire dalle variabili in input, fornendogli solo le istruzioni per l'operazione da implementare e capace di gestire tutte le variabili di controllo (α , β) in maniera autonoma.

L'unità firmware è quindi l'unione di due oggetti:

Parte Controllo che "comanda" l'operazione da eseguire

Parte Operativa che "esegue" l'operazione

Ciclo di Clock



PO e PC sono reti sequenziali impulsate dallo stesso segnale di clock, quindi aventi lo stesso ciclo di clock. Il ciclo di clock dell'unità firmware viene determinato in modo da permettere la stabilizzazione di entrambe le reti per l'esecuzione di una qualsiasi microistruzione.

Questo modello di programmazione è **sincrono**.

Schematizzazione del diagramma del ciclo di clock sopra:

ω_{PO} : prepara i valori che servono alla PC per decidere cosa fare

ω_{PC} : prepara $\{\alpha, \beta\}$ che implementano l'operazione richiesta

σ_{PC} : decido il prossimo stato interno della PC \rightarrow scrivo il registro R della PC

σ_{PO} : eseguo l'operazione pianificata \rightarrow scrivo i nuovi valori nei registri che compongono lo stato interno della PO

Parte Operativa, Moore

Rete Sequenziale progettata con **componenti standard** che provvede all'esecuzione di **istruzioni** tramite commutatori, selettori, ALU e registri.

Parte Controllo, Mealy

Rete Sequenziale progettata tramite **sintesi classica** che provvede a determinare le **variabili di controllo** α e β per la parte operativa.

Mealy o Moore?

Essendo entrambe due reti sequenziali bisogna decidere quale modello usare. Analizziamo le varie combinazioni di modelli.

Mealy–Mealy Se uso un modello Mealy–Mealy le uscite di ω_{PO} vanno direttamente nella ω_{PC} e le uscite di ω_{PC} ritornano in ω_{PO} . Non ho un registro che ferma il ciclo continuo tra ω_{PC} e ω_{PO} , quindi non riuscirò mai a stabilizzare i segnali che si scambiano PO e PC.

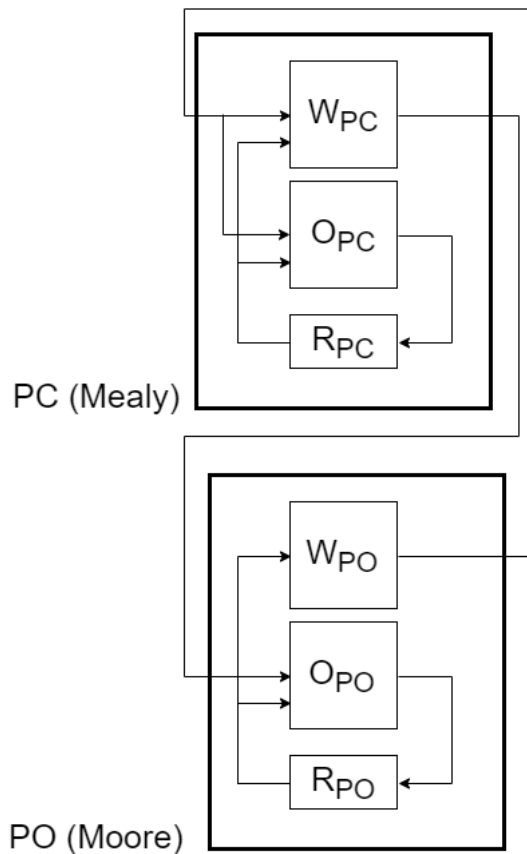
Viene naturale pensare di farle entrambe Mealy–Mealy poiché, come visto in precedenza, il modello di Mealy è più veloce di quello di Moore.

Almeno una Moore Concludiamo che almeno una tra PC e PO deve essere di Moore per poter stabilizzare l'intera UF, ma quale?

La risposta corretta è usare il **modello di Mealy per la Parte Controllo** e il **modello di Moore per la Parte Operativa** in modo da avere dei **comandi veloci** ed una **esecuzione più lenta** rispetto alla PC.

Il contrario? Non scegliamo un modello Moore per PC e Mealy per PO perché è **illogico avere un esecutore veloce che deve aspettare un controllore lento**: inutile avere una macchina molto veloce se inserisco i comandi molto lentamente.

Anche un modello Moore–Moore non è comodo da usare, seppure funzionante correttamente, perché avrei entrambe le parti lente.



Condizione di Correttezza \Rightarrow PO di Moore

Le uscite della Parte Operativa, cioè le variabili di condizionamento, dipendono esclusivamente dallo stato interno di PO, cioè **tutte le variabili di condizionamento devono essere prodotte senza usare alcun α**

3.1.2 Procedimento Formale

Schematizzazione dei passaggi del procedimento formale per la costruzione e l'analisi di una rete sequenziale.

1. Descrizione a parole delle operazioni esterne
2. Programma scritto in μ -linguaggio
3. Componenti

R_{PO} : capire quali sono i registri di stato della PO

ω_{PO}, σ_{PO} : capire le funzioni che mi servono nella PO

R_{PC} : capire cosa è lo stato della PC

ω_{PC}, σ_{PC} : capire cosa calcolare nella PC

$\rightarrow T = t(\omega_{PO}) + \text{MAX}\{t(\omega_{PC}) + t(\sigma_{PO}), t(\omega_{PC})\} + \delta$

Capitolo 4

μ -linguaggio

Si formalizza un linguaggio chiamato μ -linguaggio che permetta di **derivare formalmente com'è fatta la PC e la PO di una certa UF**.

4.1 Istruzioni

Nel μ -linguaggio sono presenti solamente **due tipi di istruzione**:

n. $\mu\text{op}_1, \dots, \mu\text{op}_k, m$

Le op sono **operazioni di trasferimento tra registri**. Le varie op separate da una virgola sono eseguite **contemporaneamente** – cioè nello stesso ciclo di clock.

m finale indica **a quale istruzione andare dopo aver eseguito questa istruzione**, la n.

n. (condizione = T) $\mu\text{op}_1, \dots, \mu\text{op}_k, m'$

(condizione = F) $\mu\text{op}_1, \dots, \mu\text{op}_h, m''$

Le **condizioni** sono **date in termini di variabili di condizionamento**. Possono essere messe in sequenza, venendo **valutate in sequenza**.

Posso considerare solo **variabili booleane** o **espressioni di cui mi interessa solo il risultato** senza memorizzarlo.

Esempio Vediamo un esempio di come scrivere un programma in μ -linguaggio. Prendiamo come esempio la divisione fra interi.

Linguaggio pseudo-C	μ -linguaggio
<pre>Q = 0 while (A >= B) { Q = Q + 1 A = A - B } R = A</pre>	<pre>0. 0 -> Q, 1 1. (segno(A - B) = 0) nop, 2 (= 1) nop, 4 2. Q + 1 -> Q, 3 3. A - B -> A, 1 4. A -> R, 0</pre>

Ogni μ -istruzione è **eseguita esattamente in un ciclo di clock**. Nell'esempio, per eseguire il programma avrò bisogno di almeno 5 cicli di clock, a meno di iterazioni interne.

4.2 Ottimizzazione del codice

Dopo aver scritto il μ -codice possiamo provare ad **ottimizzarlo**, cioè **ridurre il numero di cicli di clock necessari ad eseguirlo**.

Un'ottimizzazione possibile dell'esempio precedente è la seguente.

Prima	Dopo
<pre> 0. 0 -> Q, 1 1. (segno(A - B) = 0) nop, 2 (= 1) nop, 4 2. Q + 1 -> Q, 3 3. A - B -> A, 1 4. A -> R, 0 </pre>	<pre> 0. 0 -> Q, A - B -> T, A - B -> A, 1 1. (T0 = 0) Q + 1 -> Q, A - B -> A, A - B -> T, 1 (= 1) A -> R, 0 </pre>

Considero un registro T dove memorizzo il risultato di A - B. Di quel registro T, considero T_0 – cioè il bit più significativo – per il segno.

Inoltre elimino le **nop**, che sono *tempo sprecato*.

4.2.1 Condizioni di Bernstein

Per eseguire le ottimizzazioni sul μ -codice, dobbiamo **seguire le Condizioni di Bernstein**. Tali condizioni forniscono delle regole per verificare se due o più μ -operazioni possono essere eseguite nella medesima μ -istruzione.

Le Condizioni Per capire se

i. $\mu\text{op}_A, i+1$

i+1. $\mu\text{op}_B, k$

è equivalente a

i. $\mu\text{op}_A, \mu\text{op}_B, k$

Bisogna **valutare il dominio $R(\text{op})$** – registri **letti** da op – e il **codominio $W(\text{op})$** – registri **scritti** da op – delle μ -operazioni.

Nell'esempio precedente:

$$R(A - B \rightarrow T) = \{A, B\}$$

$$W(A - B \rightarrow T) = \{T\}$$

$$R(Q + 1 \rightarrow Q) = \{Q\}$$

$$W(Q + 1 \rightarrow Q) = \{Q\}$$

Le **condizioni da verificare** sono:

$$W(\mu\text{op}_A) \cap R(\mu\text{op}_B) = \emptyset$$

Dipendenza: non posso mettere insieme μ -operazioni tali che la prima scrive in un registro letto dalla seconda.

$$W(\mu\text{op}_A) \cap W(\mu\text{op}_B) = \emptyset$$

Dipendenza di output: non posso scrivere nello stesso registro con due μ -operazioni diverse nella stessa μ -istruzione.

4.2.2 Variabili di Condizionamento

Le **variabili di condizionamento** possono essere così categorizzate:

Semplici: indicano le uscite di registri **senza trasformazioni**

$$\longrightarrow t_{\omega PO} = 0$$

Complesse: indicano **trasformazioni delle uscite di registri** fatte tramite reti combinatorie prive di ingressi di controllo.

Esempio: **segno(A - B), OR(A)**

$$\longrightarrow t_{\omega PO} = k t_p$$

4.2.3 Tempo medio di elaborazione

Il **tempo medio di elaborazione** di una UF viene valutato come: $T = \sum_{i=0}^{n-1} (p_i * k_i)$

Dove:

k_i è il numero medio di cicli di clock necessari per eseguire una generica operazione i

p_i è la probabilità di eseguire tale operazione

Quando non sono note le p_i , si assume che tutte le sottosequenze siano equiprobabili. Calcoliamo quindi T come media aritmetica dei k_i , oppure si cerca di stimare se possibile una distribuzione probabilistica attendibile.

4.2.4 Riflessioni finali sull'ottimizzazione

Bisogna prestare particolare attenzione quando si ottimizza il μ -codice. Ridurre il numero di μ -istruzioni (k_i) non è sempre qualcosa di buono.

Talvolta, **unire due o più μ -istruzioni obbliga ad aumentare il ciclo di clock T** per consentire al μ -programma di eseguirle tutte. Questa modifica, che si applica a **tutte** le μ -istruzioni, potrebbe aumentare il tempo medio di elaborazione T , rendendo il programma complessivamente più lento.

Concludendo, le ottimizzazioni che si possono fare sono:

Eliminare le **nop**, tranne quelle di attesa per operazioni esterne

Raggruppare le μ -operazioni, attraverso le condizioni di Bernstein

Raggruppare le condizioni logiche

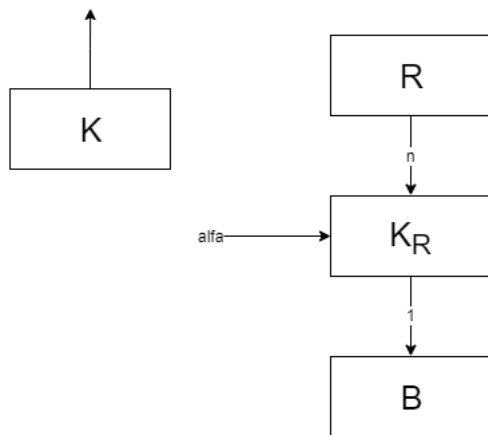
4.3 Controllo Residuo

Per diminuire ulteriormente la complessità della PC possiamo **delegare alla PO alcune delle decisioni che dovrebbe prendere la PC**.

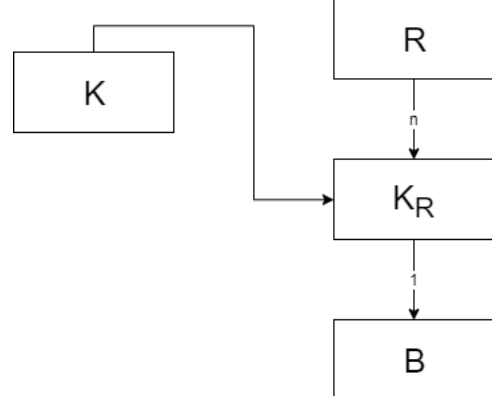
Vediamo alcuni esempi:

Leggere il k -esimo bit di un registro R di n bit

Soluzione classica
Variabili di condizionamento alla PC



Controllo residuo

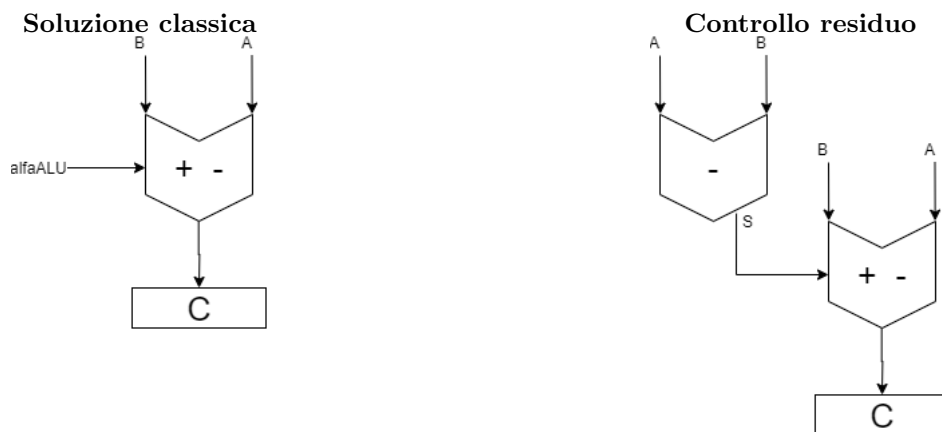


Risparmio complessità della PC e riduco il traffico di dati da PO a PC

Supponiamo una μ -istruzione da eseguire a seconda di una certa condizione, ad esempio: $(A_0 = 0) B + C \rightarrow D$



$(\text{segno}(A - B) = 0) B - A \rightarrow C$
 $(= 1) B + A \rightarrow C$



4.4 Comunicazioni

Con **comunicazioni** si intendono le **comunicazioni fra unità firmware e mondo esterno** e viceversa. Nell'esempio preso in esame, della divisione fra A e B interi con Q ed R risultati, **A e B provengono dal mondo esterno** e **Q ed R sono comunicati verso di esso**.

$$A, B \rightarrow UF \rightarrow Q, R$$

Categorie Le comunicazioni sono classificate in due categorie:

Simmetriche/Asimmetriche

Simmetriche: un solo mittente, un solo destinatario (**uno-a-uno**)

Asimmetriche: asimmetria in ingresso (**più mittenti**) o in uscita (**più destinatari**)

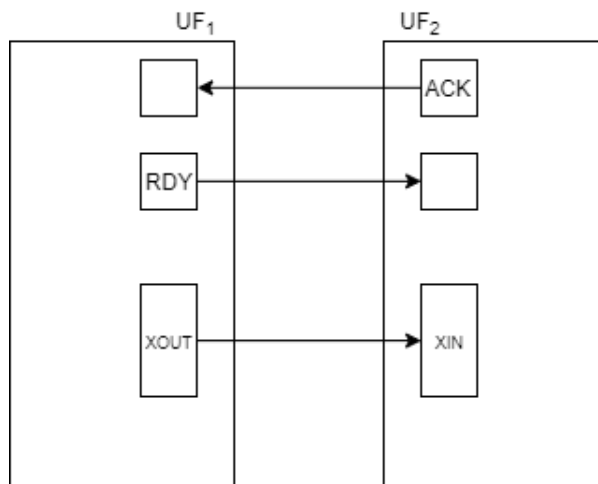
Sincrone/Asincrone

Sincrone: la comunicazione avviene **"istantaneamente"**

Asincrone: il destinatario legge il messaggio **dopo del tempo** (es. e-mail)

4.4.1 Protocollo a Livelli

Simmetrico e asincrono, il protocollo a livelli **funziona aggiungendo ai registri XOUT di UF₁ e XIN di UF₂ altri due registri da 1 bit ciascuno, che indicano quando avviene la comunicazione: ACK e RDY**



Di seguito i passi del funzionamento del protocollo:

1. UF₁ scrive XOUT e il primo registro da 1 bit

Situazione iniziale
 0 0
 1 → 0

Situazione finale
 0 0
 1 → 1

1 in RDY di UF₂ significa che ci sono dati significativi in XIN

2. UF₂ utilizza XIN e comunica che ha finito scrivendo nel proprio registro di OUT da 1 bit

Situazione iniziale
 0 ← 1
 1 → 0

Situazione finale
 1 ← 1
 1 → 1

- 3/4. Ritorno alla situazione iniziale con tutti i registri da un bit a 0

1 ← 1
 0 → 1

1 ← 1
 0 → 0

1 ← 0
 0 → 0

0 ← 0
 0 → 0
 Si può riniziare

Vediamo i cicli di clock necessari per usare questo protocollo:

1. UF₁ scrive 1
2. UF₂ vede 1 → ... UF₂ agisce... → UF₂ scrive 1
3. UF₁ vede 1 di ritorno → UF₁ scrive 0
4. UF₂ vede 0 → UF₂ scrive 0
 ⇒ Condizioni iniziali: **4 cicli di clock**

Se le due UF hanno clock sfasati uso lo stesso ragionamento, probabilmente finendo per dover usare più cicli di clock.

Nel programma Come rendere questo meccanismo nel μ -codice? Proviamo a scriverlo per UF₂:

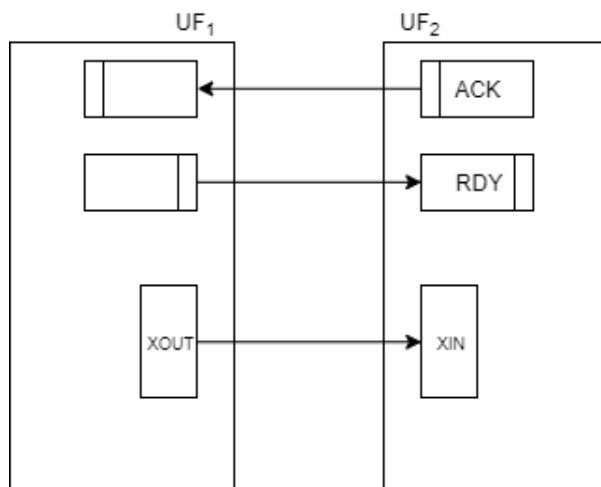
```

0.  (RDY = 0) nop, 0
    (= 1)    A -> TEMPB, B -> TEMPB, 1 -> ACK, 1
1.  (RDY = 1) nop, 0
    (= 0)    0 -> ACK, <proseguo con altro>
  
```


Questo protocollo è particolarmente semplice e necessita **pochissimo hardware**, ma **richiede troppi cicli di clock per comunicare**. Vediamo un'alternativa migliore.

4.4.2 Protocollo a Transizione di Livello

Simmetrico e asincrono, simile al protocollo a livelli ma **usa degli indicatori di transizione di livello**.



ACK Contatore in modulo 2, quindi cambia stato ($0 \leftrightarrow 1$) ogni volta che ci scrivo.



RDY Risultato di un confrontatore fra un contatore modulo 2 e un registro in ingresso.



Funzionamento Dal punto di vista di UF₂.

Quando arriva un segnale da UF₁, la rete RDY diventa 1, quindi si può lavorare con i dati ricevuti.

Per comunicare a UF₁ che l'operazione è conclusa, mando un $\beta_{ACK} = 1$ al mio ACK, che diventerà 1 anche in uscita.

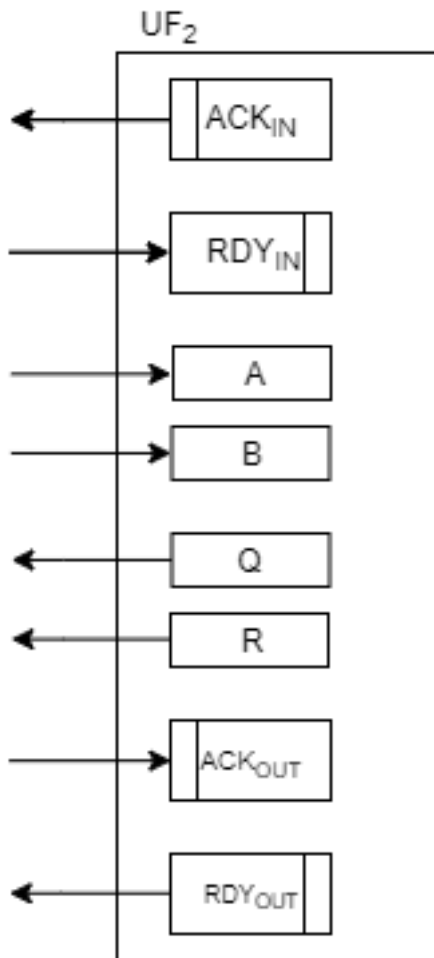
Questo procedimento è il medesimo del protocollo a livelli visto in precedenza. Quello che cambia è come mi riporto nelle condizioni iniziali.

Dopo aver lavorato con XIN, chiamo **reset RDY** che **riporta la rete RDY a 0**, quindi pronta ad accogliere un nuovo messaggio.

In poche parole, torno alle impostazioni iniziali nello stesso momento in cui ricevo il messaggio.

Esempio

Per capire meglio vediamo come esempio quello in esame, la divisione fra A e B interi con risultati Q, R.



```
0. (RDYIN = 0) nop, 0
   (= 1)      A -> TA, B -> TB, set ACKIN,
             reset RDYIN, 1
1. 0 -> TQ, 2
2. (segno(TA - TB), ACKOUT = 0-) TQ + 1 -> TQ,
                                   TA - TB -> TA, 2
   (= 11) TA -> R, TQ -> Q, set RDYOUT, reset ACKOUT ...
```

Possiamo notare che UF_1 manda i segnali A e B e **non ha altre operazioni mentre attende la risposta Q, R da UF_2** . Questa situazione si chiama **protocollo domanda/risposta** e solo in questo caso basta una coppia di indicatori di transizione.

```
UF1
0. ... -> A, set RDY, 1
1. (ACK = 0) nop, 1
   (= 1)      B -> ..., reset ACK

UF2
0. (RDY = 0) nop, 0
   (= 1) A -> ..., 1
... elaborazione di UF2 ...
n. ... -> B, set ACK, reset RDY, 0
```

4.4.3 Comunicazioni asincrone a n posizioni

In questo caso **non esiste una soluzione basata su semplici interfacce nelle due unità comunicati**, ma è **necessario introdurre una terza unità** (chiamata **unità buffer**) che **implementi una coda FIFO a n posizioni**. Il mittente può spedire al più n messaggi senza che il destinatario effettui ricezioni.



- 1 Se ci sono messaggi in memoria M, manda un messaggio a UF_2
- 2 Se c'è posto in memoria M, riceve un messaggio da UF_1 e lo memorizza in M

Se valgono entrambe ed M è vuota, allora il messaggio in ingresso da UF_1 viene passato direttamente ad UF_2

U_{buffer} Il codice di U_{buffer} avrà come **variabili di condizionamento RDY da UF_1 , ACK da UF_2 , condizione di memoria piena e condizione di memoria vuota**.

Le due condizioni di memoria piena/vuota possono essere gestite tramite un semplice contatore. SE per esempio abbiamo una memoria M con 2^k posizioni, useremo un contatore da $k + 1$ bit:

Memoria vuota $OR(CONT) = 0$

Memoria piena $CONT_0 = 1$

$\Rightarrow 0. (RDY, ACK, OR(CONT), CONT_0, \dots$

Il buffer implementa una politica **FIFO**: il **primo messaggio** inviato da UF_1 deve essere il **primo messaggio letto** da UF_2

4.4.4 Comunicazioni asimmetriche

BUS Per poter parlare delle comunicazioni asimmetriche è necessario introdurre il concetto di BUS. Un **BUS** è un **insieme di linee per trasportare dati** (es. da 32 bit), **l'indirizzo** (es. $\log_2 n$ bit) e **una linea da 1 bit che indica l'operazione da svolgere**.



Il grosso svantaggio di questo tipo di comunicazione è che **le unità possono comunicare solamente una alla volta**. Ho bisogno quindi di un **meccanismo di arbitraggio** che regola l'ordine di comunicazione delle varie unità. Vedremo due tipi di arbitraggio: **centralizzato** e **distribuito**.

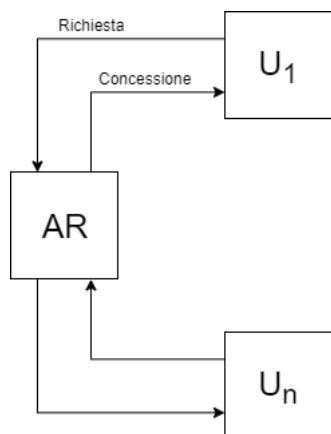
Inoltre avremo a disposizione anche un protocollo d'interazione Unità — BUS:

richiesta da U_i di uso del BUS → comunicazione (uso del BUS) → rilascio della risorsa.

Rimane da sottolineare il **problema della sincronizzazione**. Abbiamo bisogno di indicatori a livello per poter comunicare in maniera asimmetrica con un BUS.

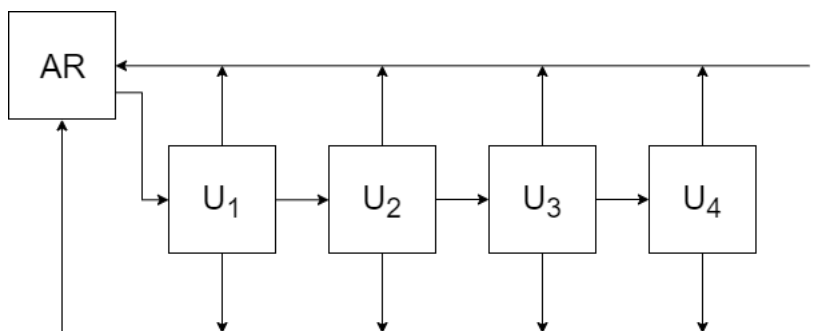
Arbitri Centralizzati

Arbitro Centralizzato a Richieste Indipendenti La unità hanno un **collegamento diretto con l'arbitro**



L'arbitro AR **considera le richieste**, fra di esse **individua l'unità U_i vincitrice secondo una certa politica P** e **assegna la richiesta** all'unità individuata. Dopodiché, attende il rilascio della risorsa assegnata.

Arbitro Centralizzato Daisy Chaining Abbiamo un numero minore di ingressi ma la stessa politica del caso precedente.



Il vantaggio di questo arbitro è la sua semplicità: due ingressi ed una uscita.

L'arbitro, se c'è richiesta, manda il segnale di disponibilità alla prima unità. Il segnale viene passato da unità ad unità, finché non viene trovata l'unità che ne ha fatto richiesta. A tal punto, tale unità manda all'arbitro il bit di occupato, ed inizia ad utilizzare la risorsa. Infine, l'arbitro attende che il bit di occupato torni a 0.

Arbitro Centralizzato Polling L'arbitro interroga le varie unità per sapere se hanno bisogno della risorsa BUS, ed assegna le risorse secondo una certa politica.

Arbitro Centralizzato a Divisione di Tempo Questa soluzione consiste nell'assegnare l'accesso alla risorsa comune ad ogni unità U_i per **istanti di tempo ben determinati**.

Arbitri Decentralizzati

Arbitro Decentralizzato a Disciplina Circolare (Token Ring)



Se U_i riceve 1 (token) in ingresso e deve utilizzare la risorsa allora la usa. In ogni caso, sia che debba utilizzarla sia che non debba farlo, passa il token in uscita alla prossima unità.

Non Deterministici Usati soprattutto nelle reti wireless.



In questa tipologia di arbitro può succedere che due o più unità rilevino la disponibilità e inizino a trasmettere **contemporaneamente**.

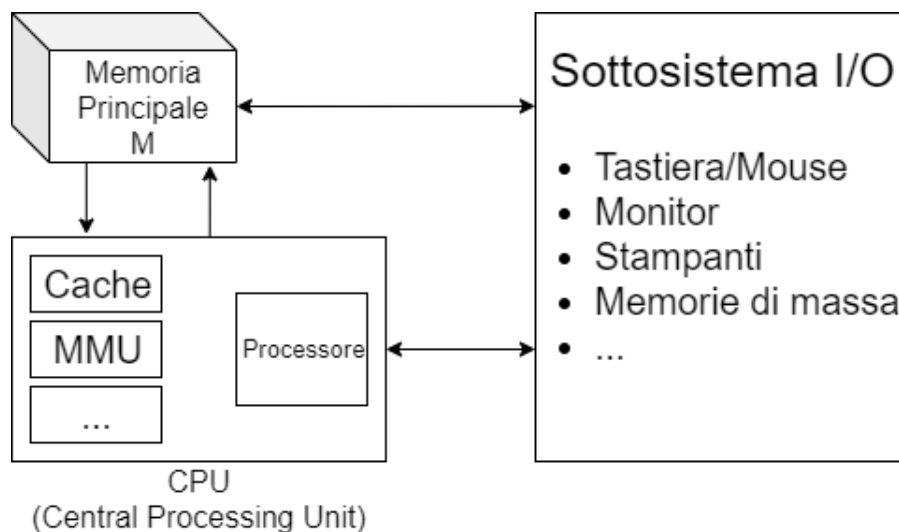
Tale problema viene risolto con **un sistema per rilevare le collisioni**: ogni unità che trasmette ascolta ciò che l'arbitro trasmette. Se ciò che ascolta è il medesimo segnale che ha inviato allora l'invio del messaggio è andato a buon fine, altrimenti se ascolta un messaggio differente allora aspetta un lasso di tempo casuale per poi ritentare la trasmissione.

4.5 Memoria Modulare

Capitolo 5

Macchina Assembler

In questa parte andremo a vedere alcuni moduli che sono **unità firmware a tutti gli effetti**, con una **certa struttura di interconnessione** e che **riescono ad eseguire istruzioni assembler ASM**. In sostanza, i **processori**.



5.1 CPU

Processore Una unità firmware in grado di eseguire operazioni esterne che sono istruzioni del linguaggio ASM.

Cache Una memoria piccola ma molto veloce, che contiene il sottoinsieme della memoria principale M che permette di eseguire un certo programma.

MMU La Memory Management Unit è il componente che permette di tradurre gli indirizzi logici generati dal processore in indirizzi fisici

Logicamente Dal punto di vista logico, un processore P fa un ciclo infinito in cui legge l'istruzione all'indirizzo IC (Instruction Counter) o PC (Program Counter), la decodifica e la esegue, poi aggiorna IC e gestisce le interruzioni (eventi generati dal sottosistema I/O)

```
P:: while(true) {
    FETCH //legge istruzione a indirizzo IC/PC
    DECODE //decodifica istruzione
    EXECUTE //esegue istruzione
           //aggiorna IC/PC
    INT //gestisci interruzioni/eccezioni
}
```

5.2 Istruzioni ASM

Dati Le istruzioni assembler (ASM) operano sostanzialmente su **due tipi di dato**:

Registri Generali RG: pochi, velocissimi, lunghi una parola, a doppia porta (permettono di leggere due locazioni e scrivere una locazione nello stesso ciclo di clock)

Locazioni di memoria: molte, lente, lunghe una parola, **esterne al processore** che interagisce con M tramite un meccanismo domanda/risposta.

Istruzioni I tipi di istruzioni presenti sono:

Operative: somma, shift...

Accesso alla memoria: lettura ($M \rightarrow RG$) o scrittura ($RG \rightarrow M$)

Salto Condizionale, con condizione sui RG

Salto Incondizionale

5.3 Programmi e processi

Assumeremo che **ogni programma ASM veda uno Spazio di Indirizzamento detto Memoria Virtuale (MV)**, schematizzato di seguito.

MV La **memoria virtuale** la vediamo come un **vet-tore** le cui **posizioni vanno da un indirizzo 0 ad un indirizzo MAX** (indirizzi logici), ognuno dei quali corrisponde ad **una parola** (32/64 bit).

Lo spazio viene organizzato secondo lo schema a fianco.



Da programma a processo Quando un **programma entra in esecuzione diventa un processo**. Di seguito uno schema che racconta le fasi di un programma C che diventa un processo.



5.4 Spazio di Indirizzamento Logico e Memoria Virtuale

Indirizzi Gli indirizzi generati dal processore, durante l'esecuzione di un processo, **non sono indirizzi della memoria principale** – cioè **indirizzi fisici** – ma **indirizzi logici** cioè riferiti ad un'astrazione della memoria del processo detta **Memoria Virtuale (MV)**.

L'insieme degli indirizzi logici di un processo è detto **Spazio Logico di Indirizzamento**.

Il codice eseguibile del processo/programma, generato dal compilatore, è quindi riferito alla MV, ed il processore genera **indirizzi logici** sia per il codice che per i dati.

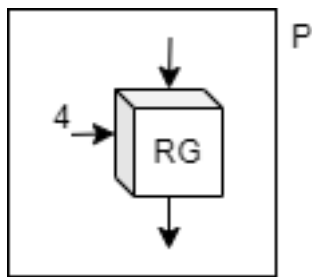
Rilocazione Quando un processo viene **creato e caricato**, ad esso viene **allocata una porzione della memoria principale** la cui **ampiezza** e i cui **indirizzi non coincidono con quelli della MV** del processo, ma viene **stabilita una corrispondenza tra indirizzi logici della MV e indirizzi fisici della M**. Questa funzione, detta **funzione di rilocazione o traduzione dell'indirizzo**, è **implementata come una tabella associata al processo della Tabella di Rilocazione**.

Il processo di traduzione deve essere **molto veloce** ed è eseguito dalla **MMU** (Memory Management Unit).

5.4.1 Modalità di Indirizzamento

Vediamo come esprimere la locazione di un certo operando di un'istruzione ASM. Supponiamo di avere l'istruzione **INC X**, che incrementa un valore intero. Vediamo la **X** prima come un **RG** e poi come una **M**.

Registro $RG[4], R4$



Locazione di memoria Ci sono diversi modi per esprimerlo:

Assoluto

$$R_i \Rightarrow M[RG[i]]$$

Base + indice

$$R_i(R_s) \Rightarrow M[RG[i] + RG[s]]$$

Relativo ad IC/PC

$$R_i \Rightarrow M[IC + RG[i]]$$

Le modalità di indirizzamento **registro** e **locazione assoluta** sono **molto simili**: la differenza sta in come si usa il registro, nel primo caso direttamente come dato e nel secondo come indirizzo di memoria.

Istruzioni ASM	Operandi
Operative	Registro
Memoria	Base + Indice
Stato	Assoluto/Relativo

5.5 RISC vs CISC

RISC **Reduced Instruction Set Computer**

CISC **Complex Instruction Set Computer**

Dilemma Il progettista dell'architettura di un calcolatore si è sempre trovato di fronte al dilemma "*set di istruzioni semplici*" (RISC) oppure "*set di istruzioni complesse*" (CISC). L'esigenza di avere un set di istruzioni complesso nasce dal desiderio di avere una **corrispondenza il più possibile uno-a-uno tra le istruzioni della macchina ASM e i comandi e le strutture dati dei linguaggi ad alto livello**.

In linea di principio, l'approccio CISC dovrebbe **comportare un aumento di prestazioni rispetto al RISC**, in quanto, a parità di computazione, **ciò che in RISC viene espresso con una sequenza molto lunga di istruzioni ASM, in CISC è espresso con poche istruzioni**.

Vantaggi e Svantaggi Molti dei vantaggi potenziali ottenibili con l'approccio CISC si sono rilevati meno ovvi di quanto sembri a prima vista, talvolta addirittura tramutandosi in svantaggi. Infatti **la complessità delle istruzioni e dei modi di indirizzamento può aumentare la lunghezza delle parole dell'istruzione e il numero di accessi in memoria**.

Stabilire il migliore è impossibile, ma a livello didattico conviene studiare l'approccio RISC, in particolare il D-RISC.