



# TRABAJO FINAL: PIPELINE PROCESADOR MIPS SIMPLIFICADO

Arquitectura de  
Computadoras  
2023

---

# Consigna

- Implementar el pipeline del procesador MIPS

# Requerimientos

# Implementar el Procesador MIPS Segmentado en las siguientes etapas

- **IF (Instruction Fetch):** Búsqueda de la instrucción en la memoria de programa.
- **ID (Instruction Decode):** Decodificación de la instrucción y lectura de registros.
- **EX (Execute):** Ejecución de la instrucción.
- **MEM (Memory Access):** Lectura o escritura desde/hacia la memoria de datos.
- **WB (Write back):** Escritura de resultados en los registros.

# Instrucciones a implementar

## ➤ R-type

SLL, SRL, SRA, SLLV, SRLV, SRAV,  
ADDU, SUBU, AND, OR, XOR, NOR, SLT

## ➤ I-Type

LB, LH, LW, LWU, LBU, LHU, SB, SH,  
SW, ADDI, ANDI, ORI, XORI, LUI,  
SLTI, BEQ, BNE, J, JAL

## ➤ J-Type

JR, JALR

# Riesgos

- El procesador debe tener soporte para los siguientes tipos de riesgo:
  - **Estructurales.** Se producen cuando dos instrucciones tratan de utilizar el mismo recurso en el mismo ciclo.
  - **De datos.** Se intenta utilizar un dato antes de que esté disponible. Mantenimiento del orden estricto de lecturas y escrituras.
  - **De control.** Se intenta tomar una decisión sobre una condición todavía no evaluada.

# Riesgos

- Unidad de Cortocircuitos.
- Unidad de Detección de Riesgos

# Otros requerimientos

- El programa a ejecutar debe ser cargado en la memoria de programa mediante un archivo ensamblado.
  - Debe implementarse un programa ensamblador.
  - Debe transmitirse ese programa mediante interfaz UART antes de comenzar a ejecutar
- Se debe incluir una unidad de Debug que envíe información hacia y desde la PC mediante la UART.



# Debug unit

- Se debe enviar a la PC a través de la UART:
  - Contenido de los registros usados
  - PC
  - Contenido de la memoria de datos usada

# Modos de operación

- Antes de estar disponible para ejecutar, el procesador está a la espera para recibir un programa mediante la Debug Unit.
- Una vez cargado el programa, debe permitir dos modos de operación:
  - Continuo: Se envía un comando a la FPGA por la UART y esta inicia la ejecución del programa hasta llegar al final del mismo (Instrucción HALT). Llegado ese punto se muestran todos los valores indicados en pantalla.
  - Paso a paso: Enviando un comando por la UART se ejecuta un ciclo de Clock. Se debe mostrar a cada paso los valores indicados.

# Bibliografía

- *Instrucciones:*
  - *MIPS IV Instruction Set*
- *Pipeline:*
  - Computer Organization and Design 3rd Edition. Chapter 6. Hennessy- Patterson