

สมาชิกกลุ่ม
1 6833122321 นีรจุฑา สิทธิสุขเอนก
2 6833076121 ณัฐสุณีชา ศรบัณฑิต
3 6833266021 สิริวิชญ์ กาญจนศรีธารง
4 6833225321 ภูริสรณ์ ตึงจิตร

แนวคิด

1. เป็น mini CPU ที่ทำงานตาม instruction ได้โดยใช้ clock น้อยที่สุดและไม่เกิด data hazard
2. ต่อ 1 instruction มีการทำงาน fetch และ write ซึ่ง write ก่อนค่อย fetch คำสั่งถัดไป
3. สามารถมองและเข้าใจวงจรได้ง่าย
4. ทำแต่ละส่วนแยกกัน เพื่อสามารถแก้ไขส่วนที่มีปัญหาได้โดยตรง

Control Unit

โดยมีองค์ประกอบคือ PC IR และ pRAM

PC บอก Address ของคำสั่งใน pRAM และเพิ่มไปเรื่อยๆ และ IR จะนำค่าสั่งที่มาจาก pRAM ไป execute และจะทำการ fetch คำสั่งทุก 1 clock

ALU

ในส่วนนี้จะแยกแต่ละ instruction ตาม opcode โดยจำนวนวงจรมีเท่ากับจำนวน opcode เพื่อความเร็วจึงทำการคำนวนแบบ parallel และ output มาเข้า mux ที่จะเลือกค่าตอบ โดยอิงจาก opcode ที่กำลังทำงาน อยู่ และไปต่อเข้า กับ register และ memory

Register

ในส่วนนี้จะให้ databus ที่เก็บค่าที่เลือกมาจาก ALU เชื่อมกับทุก register แต่ไม่สามารถเชื่อมลง register ได้จนกว่า จะมีตัวที่จะบอกว่า register ไหนมีสิทธิเขียนขึ้นมาจาก opcode แต่ในกรณีที่บาง opcode จำเป็นต้องตั้งค่าเพื่อใส่ค่าอื่นจาก databus ทำให้ต้องมีการ เช็คถูกที่ว่า เป็น opcode พิเศษตัวนั้นใหม่

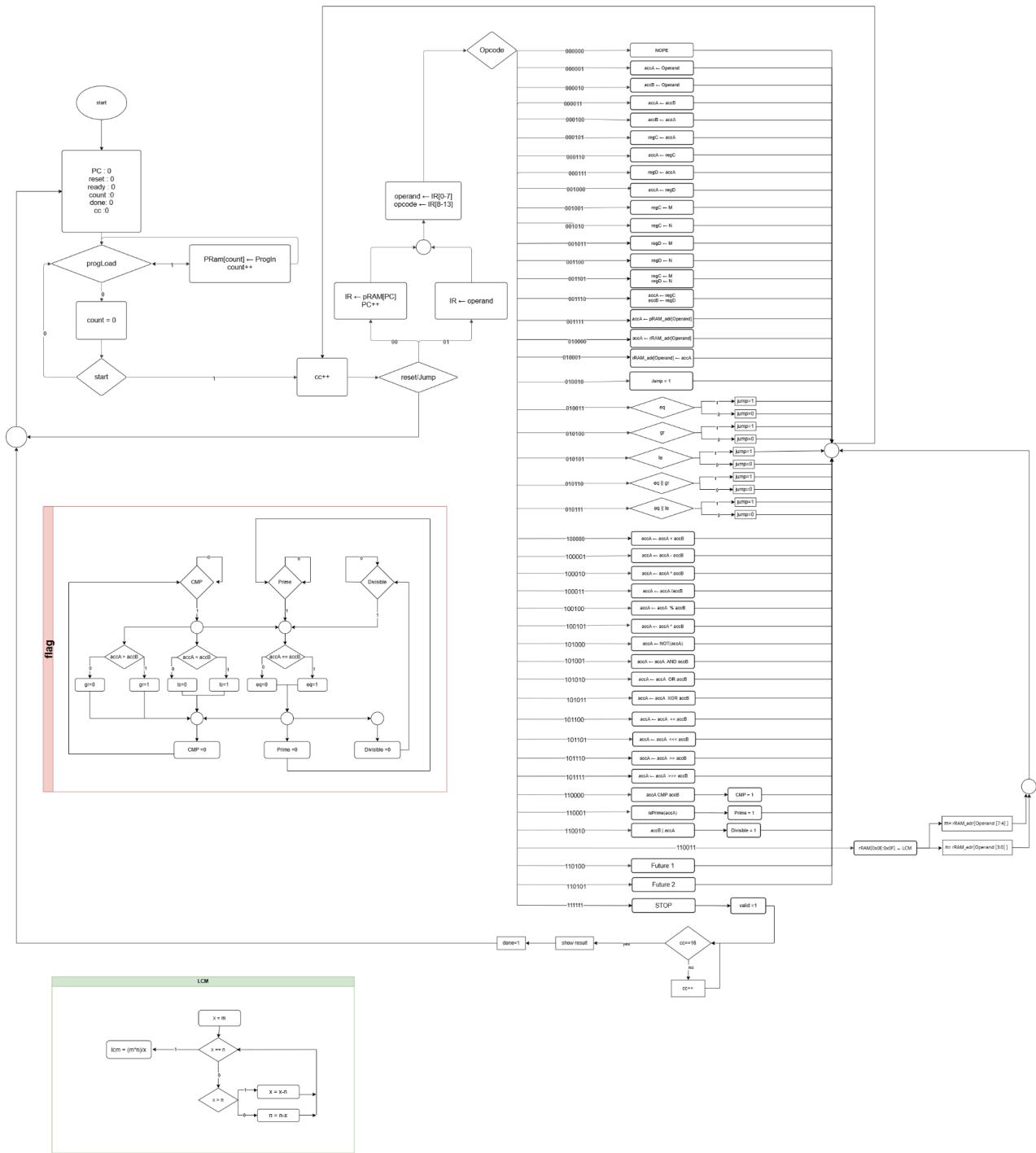
Memory

สำหรับส่วนนี้ จะทำงานเหมือน Register แต่ที่เพิ่มมาก็คือ วงจรที่ทำให้สามารถ ส่งค่า ตอบเมื่อ result เป็น 1 และจำนวนลูป 16 ครั้ง เพื่อส่งค่าตอบตั้งแต่ Address 0x00 - 0X0F และสามารถ วนลูป reset ค่าจาก Address 0x00 - 0x0F ได้

LCM (ไม่สำเร็จ)

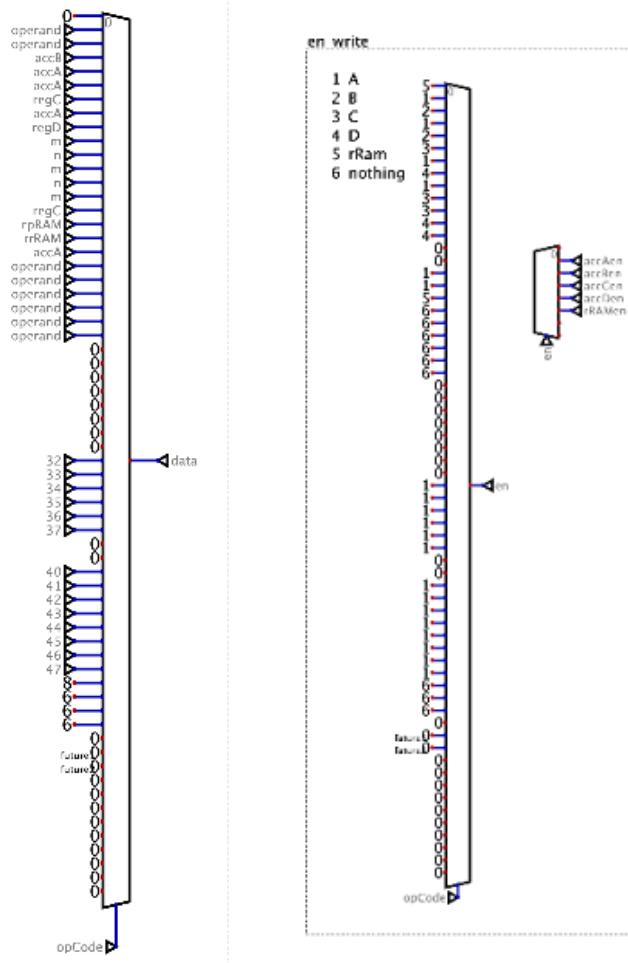
เป็นหนึ่งใน opcode ธรรมด้า โดยแนวคิดที่ใช้คือการใช้ ROM เข้ามาช่วยในการทำ ค.ร.น. ให้โดยใช้เลข 2 ตัวขนาด 8 bit ที่ต้องการหาไป และ output ออกมารูป 16 bit โดย 8 bit หน้าคือค่าของ most significant และ 8 bit หลังคือค่าของ least significant ซึ่งเกิดจากการกำหนดค่าข้างใน ROM หลังจากนั้นทำการเก็บ 2 ค่านี้ที่ต่ำแห่ง rRAM[0x0E] และ rRAM[0x0F] ตามลำดับ - ปัญหา คือ ยังไม่สามารถรับค่าที่ต้องการหาค.ร.น. มาได้ทั้งหมด โดยหาได้เพียงแค่ตัวแรก อีกด้วยที่ ได้มายังคงเป็น address เก่าทำให้ค่าของตัวที่สองมีค่าเท่ากับตัวแรก ทำให้ค่าของค.ร.น. ยังไม่ถูกต้อง

ASM CHART

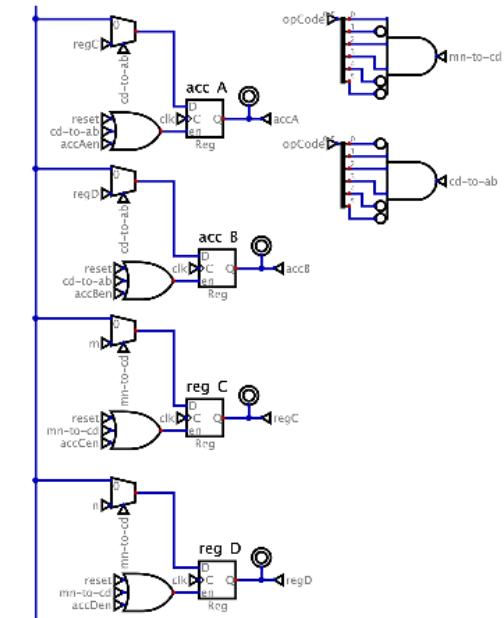


การอ่านแบบและพัฒนาส่วน Data Path

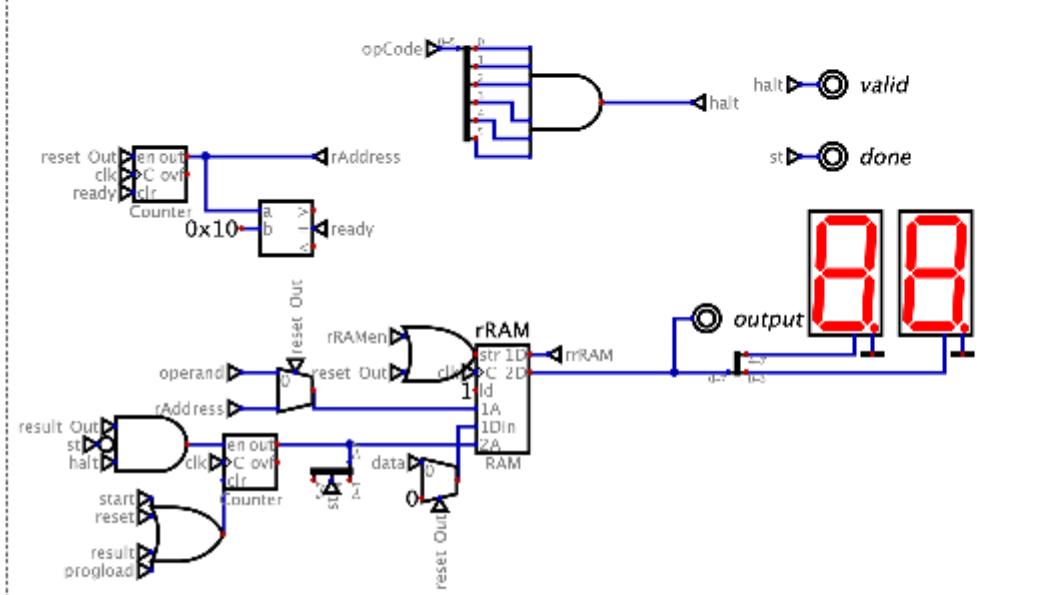
ALU



register

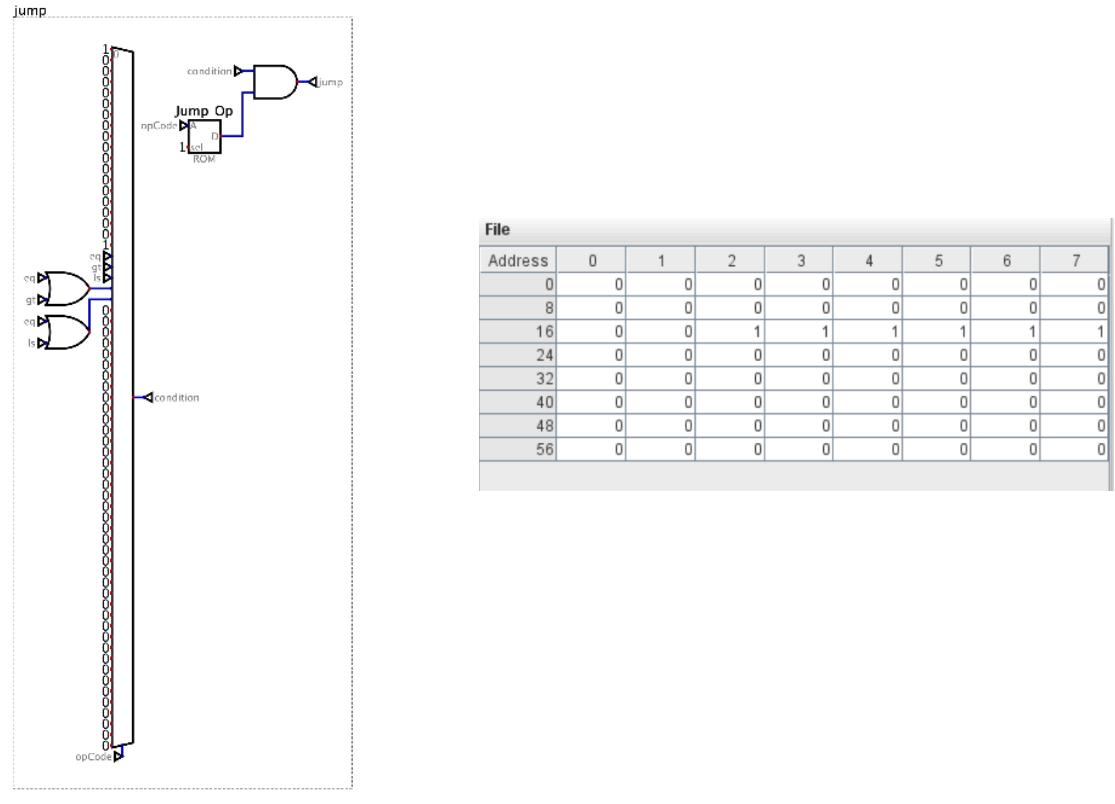


Memory

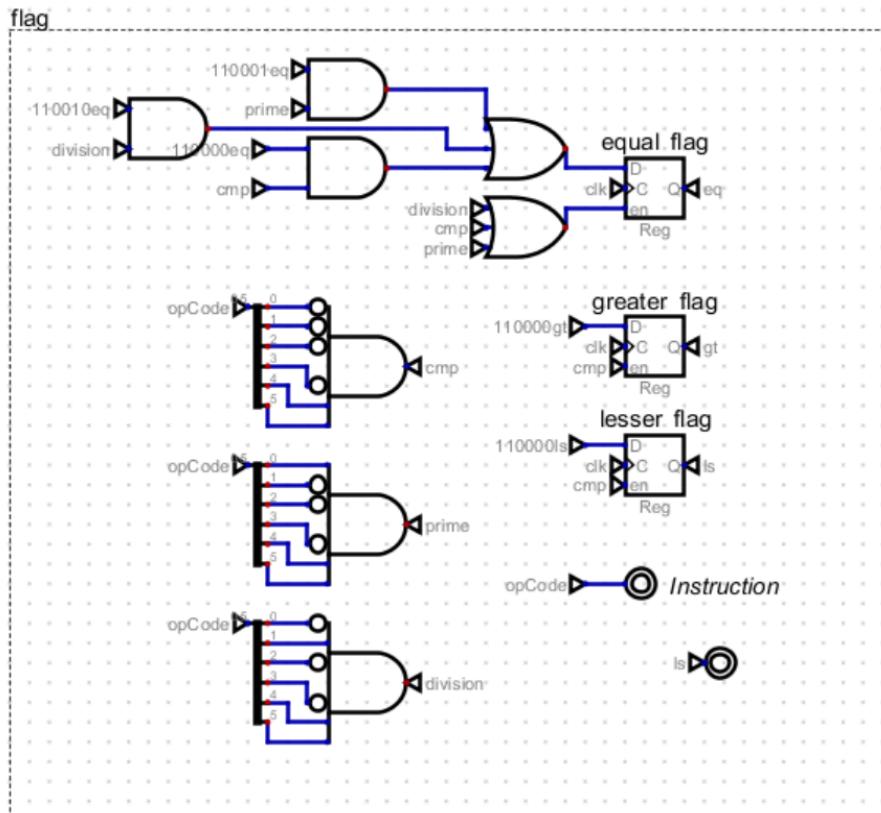


ข้อมูล 8 bits ที่ได้จากการ execute ของแต่ละ instruction จะออกมายจาก ALU ยกเว้น

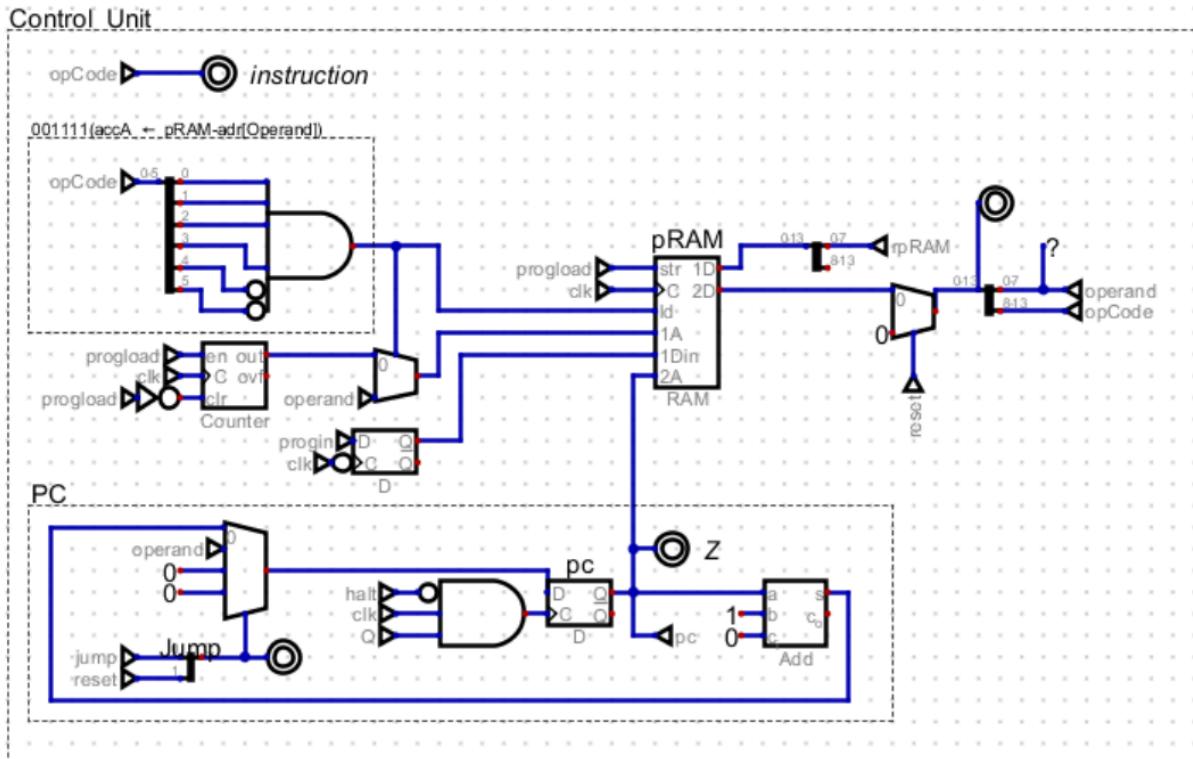
- opcode ที่ต้อง jump จะทำใน mux อีกตัวเพื่อเลือกตามเงื่อนไขว่าจะ jump หรือไม่ คำสั่งที่ไม่เกี่ยวกับการ jump ให้ใส่ 0 ใน rom ใส่ค่าเป็น 1 ใน opcode ที่มีการ jump



-ทำงานเกี่ยวกับ flag โดย ข้อมูลที่ได้จากการคำนวณจะเชื่อมกับ Register และ rRAM โดยตรง แต่ port str มีค่า 1 เข้าจึงจะสามารถเปลี่ยนแปลงค่าของ storage นั้นได



Control Unit



ในส่วนของ control unit จะมีองค์ประกอบหลักๆอยู่ สามส่วนคือ Program Counter (PC), Instruction Register (IR) และ Program RAM (pRAM) จะต้องทำให้ pc ใช้ clock น้อยที่สุด ก่อนที่จะ fetch ค่าสั่งถัดไป ต่อมาจะเป็นรายละเอียดของ ส่วนประกอบของ control unit

PC

Program Counter เป็นรีจิสเตอร์ที่ใช้เก็บ ที่อยู่ของคำสั่งถัดไป หน้าที่หลักๆคือ ทำการ fetch ข้อมูลที่มีทั้ง operand และ opcode ชึ้งอยู่ใน pRAM ออก port 2D แล้วนำผลที่ได้ไปเก็บไว้ใน Instruction Register (IR)

โดยจะออกแบบให้ pc สามารถทำได้สามอย่างคือ

1 fetch คำสั่งถัดไป

2 jump ไปยัง address ต่างๆ

3 Reset เข้าสู่ Idle State ซึ่งในสภาวะนี้ PC จะไม่ทำการ fetch คำสั่งใหม่ (หยุดขั้วคราวเพื่อรอการเริ่มต้นระบบใหม่) ซึ่งเมื่อมีการ reset pc จะเข้าสู่ idle state หมายความว่าไม่ต้อง fetch คำสั่งถัดไปแล้ว

IR

ในส่วนนี้ จะกระจาย สัญญาณ 14 bit ที่ PC fetch มาแยกไปเป็น operand และ opcode แต่ไม่ใช้ clock เพื่อส่งต่อให้หน่วยควบคุม (control logic) และหน่วยปฏิบัติการ (ALU) ใช้งาน และในกรณีที่มีการกด reset จะทำการ เก็บค่า เป็น 0 (14 bits) แทน และ ไม่ส่งค่าที่ PC fetch มา

pRAM

จะเป็นตัวเก็บ instruction ที่โหลดเข้ามาก่อนที่ CPU จะเริ่มทำงาน เพื่อให้ PC fetch ไปใช้งาน โดยกลุ่มเรา กำหนดให้ port 1A เป็น port สำหรับเก็บ instruction และ ใช้ สำหรับทำงานกับบาง opcode ส่วน port 2A จะเป็น port สำหรับ fetch ค่าสั่งเข้า IR