機能設計仕様書

2018年5月4日

1029-28-9483 勝田 峻太朗

設計したモジュール

設計したモジュールは以下

- p2
- Controller
- Alu(p3 で使われている)
- main(top level)

p2

コンポーネントの外部仕様

概要

このコンポーネントはレジスタを含む. このコンポーネントの基本的な動作としては, 命令を解釈すると同時に, 後続の p3 モジュールが必要とする値をレジスタから読み出す.

入力

このコンポーネントは、入力として、以下を受け取る.

clock(2bit) クロック

command(16bit) p1 によって読み出された命令を入力とする.

writeflag レジスタに値を書き込むときは 1, 書き込まないときは 0 を入力.

writetarget(3bit) メモリから読んだ値を格納するレジスタの番号.(writeflag==1 のときのみ)

writeval(16bit) レジスタに書き込む値.(writeflag==1 のときのみ)

出力

alu1, **alu2(16bit)** 演算命令の場合,ALU が使用する値2つをレジスタや即値から取得する. **opcode(4bit)** ALU で処理をする場合に,行うべき演算を示している.

Table 1: 演算コードの対応

$\overline{\operatorname{code}}$	計算
0000	in1 + in2
0001	in1 - in2
1000	in1 & in2 (bitwise)
1001	in1 in2 (bitwise)
1010	in1 « $i2$
1011	in1 » in2

writereg(1bit) 演算または、ロード命令の場合、結果をレジスタに書き込む必要がある. 書き込む場合は 1、書き込まない場合は 0 である.

regaddress(3bit) writereg が1の場合, 書き込む対象となるレジスタの番号を示す.

memwrite(2bit) メモリに行う操作をコードで表す. 何もしない場合は 00, 読み込み時は 01, 書き込み時は 10 を示す.

address(16bit)メモリに操作をを行う場合、どの番地に行うかを示している.

storedata(16bit)メモリに書き込みを行う場合,書き込む内容を示す.

内部仕様

入力として命令とクロックをを受け取り、出力レジスタに対して、クロックの立ち上がりとともに、対応する データを書き込む。書き込む値は、全て場合分け関数をもちいて出力される。

以下では、各出力を決定するために用いている関数を示す.

レジスタ

レジスタをモジュール内に定義し、値を読み取るための関数 read を定義した.

また、各レジスタの初期値は、テスト時の便利のため、レジスタ番号と同じ値に初期化している.

r5 = 16'b101;

```
r6 = 16'b110;
   r7 = 16'b111;
end
// read register value
function [15:0] read;
input [2:0] addressin;
    case (addressin)
   0: read = r0;
   1: read = r1;
   2: read = r2;
   3: read = r3;
   4: read = r4;
   5: read = r5;
   6: read = r6;
   7: read = r7;
   default: read = 16'b0;
    endcase
endfunction
alu1,alu2,opcode
/// functions ///
//..
function [2:0] getaluaddress1;
input [15:0] command;
case (command[15:14])
   3: getaluaddress1 = command[13:11];
   0: getaluaddress1 = command[13:11];
    1: getaluaddress1 = command[13:11];
   default: getaluaddress1 = 3'b000;
endcase
endfunction
function [2:0] getaluaddress2;
input [15:0] command;
case (command[15:14])
   3: if (command[7:4] \leftarrow 4'd8) begin
           getaluaddress2 = command[10:8];
        end else begin
           getaluaddress2 = command[3:0];
        end
```

```
0: getaluaddress2 = command[10:8];
    1: getaluaddress2 = command[10:8];
   default: getaluaddress2 = 3'b000;
endcase
endfunction
//...
always @(posedge clock) begin
   //..
   // get alu1 and 2
   alu1address = getaluaddress1(command);
   alu2address = getaluaddress2(command);
   alu1 = alu1val;
   alu2 = alu2val;
    opcode = command[7:4];
end
writereg, regaddress
// function to get writereg
function getwritereg;
input [15:0] command;
    case (command[15:14])
        3: getwritereg = 1'b1;
        0: getwritereg = 1'b1;
        1: getwritereg = 1'b0;
        2: getwritereg = 1'b1;
        default: getwritereg = 1'b0;
    endcase
endfunction
// function to get regaddress
function [2:0] getregaddress;
input [15:0] command;
    case (command[15:14])
        3: getregaddress = command[10:8];
        0: getregaddress = command[13:11];
        2: getregaddress = command[10:8];
        default: getregaddress = 2'b00;
    endcase
endfunction
always @(posedge clock) begin
    //..
```

```
// get register things
    writereg = getwritereg(command);
    regaddress = getregaddress(command);
end
memwrite, address
// function to get memwrite
function [1:0] getmemwrite;
input [15:0] command;
    case (command[15:14])
        3: getmemwrite = 2'b00;
        0: getmemwrite = 2'b01;
        1: getmemwrite = 2'b10;
        2: getmemwrite = 2'b01;
        default: getmemwrite = 2'b00;
    endcase
endfunction
// function to get memory address
function [15:0] getaddress;
input [15:0] alu2;
input [15:0] command;
    case (command[15:14])
    0: getaddress = alu2 + signext8(command[7:0]);
    1: getaddress = alu2 + signext8(command[7:0]);
    2: getaddress = signext8(command[7:0]);
    endcase
endfunction
//..
always @(posedge clock) begin
    //..
    // get memory things
    memwrite = getmemwrite(command);
    address = getaddress(alu2val, command);
end
```

Controller.v

外部仕様

概要

今後パイプラインプロセッサに進化させる可能性のあるもの、現状では、マルチサイクル方式のプロセッサであるため、各モジュール (p1~p4) に対して適切なクロックを流す必要がある.

このために、このモジュールはクロックを受け取り、各モジュールが適切なタイミングで処理をするように、generated clock を出力する.

入力

clock 供給されるクロック

出力

clock0 p0 に供給するクロック
clock1 p1 に供給するクロック
clock2 p2 に供給するクロック
clock3 p3 に供給するクロック

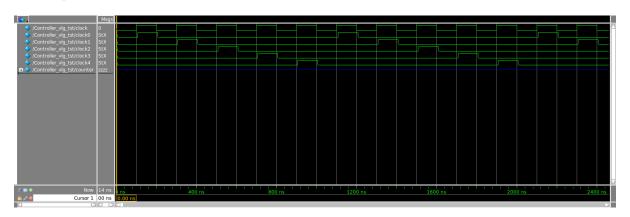


Figure 1: シミュレーション画像

コントローラーの入力と出力は,fig. 1 のようになる.

Alu

外部仕様

入力

in1, in2(16bit) 計算する2つの数

```
opcode(4bit) 行う演算を表す数 (tbl. 1 参照)
```

出力

```
result(16bit) 演算結果
v, z, c, s(1bit) 演算の条件コード (オーバーフロー, ゼロ, キャリー, サイン)
```

内部仕様

内部では,opcodeによる条件分岐により,異なった計算を行い,出力する.

```
// ..
// main function
function [15:0] calculate;
input [3:0] opcode;
input [15:0] in1;
input [15:0] in2;
begin
    case (opcode)
    0: calculate = in1 + in2;
    1: calculate = in1 - in2;
    8: calculate = in1 & in2;
    9: calculate = in1 | in2;
    10: calculate = in1 << in2;</pre>
     11: calculate = in1 >> in2;
     15: calculate = in1;
     default: calculate = 16'b0;
     endcase
end
endfunction
assign result = calculate(opcode, in1, in2);
// ..
```

main

外部仕様

クロックを入力とするプロセッサ.

内部仕様

main モジュールは, ブロック図で記述する.

構成は、各 p1~p5 とコントローラーから出力されるクロックを適切に配線する.

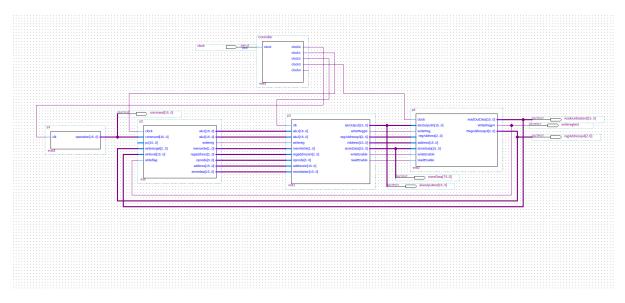


Figure 2: main モジュール

fig. 2中に見られる出力は、シミュレーションによる動作確認のためのものである.