TRABAJO FINAL: PIPELINE PROCESADOR MIPS SIMPLIFICADO

Arquitectura de Computadoras 2020

Consigna

Implementar el pipeline de 5 etapas 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 (Excecute):** 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

```
<u>SLL</u>, <u>SRL</u>, <u>SRA</u>, <u>SLLV</u>, <u>SRLV</u>, <u>SRAV</u>, <u>ADDU</u>, <u>SUBU</u>, <u>AND</u>, <u>OR</u>, <u>XOR</u>, <u>NOR</u>, <u>SLT</u>
```

I-Type

```
<u>LB</u>, <u>LH</u>, <u>LW</u>, <u>LWU</u>, <u>LBU</u>, <u>LHU</u>, <u>SB</u>, <u>SH</u>, 
<u>SW</u>, <u>ADDI</u>, <u>ANDI</u>, <u>ORI</u>, <u>XORI</u>, <u>LUI</u>, 
<u>SLTI</u>, <u>BEQ</u>, <u>BNE</u>, <u>JAL</u>
```

J-Type

JR, JALR

Riesgos

- El procesador debe tener soporte para los siguientes tipos:
 - 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 preparado. Mantenimiento del orden estricto de lecturas y escrituras.
 - De control. Intentar tomar una decisión sobre una condición todavía no evaluada.

Riesgos

- Para dar soporte a los riesgos nombrados se debe implementar las dos unidades 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 que convierte código assembler de MIPS a codigo de instruccion.
 - Debe transmitirse ese programa mediante interfaz UART antes de comenzar a ejecutar
- Se debe simular una unidad de Debug que envíe información hacia y desde el procesador mediante UART.

Debug unit

- Se debe enviar a través de la UART:
 - Contenido de los 32 registros
 - PC
 - Contenido de la memoria de datos usada
 - Cantidad de ciclos de clock desde el inicio

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.

Modo de presentación

- Al no disponer de placas de desarrollo, el trabajo se debe presentar simulado.
- La simulación debe ser post-síntesis incluyendo información de timing.
- Mostrar reporte de timing, con máxima frecuencia de clock soportada.
- El clock del sistema debe crearse usando el ip-core correspondiente.

Bibliografía

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