

# Ciclo de instrucción

## Fetch-Decode-Execute

# Ciclo de instrucción

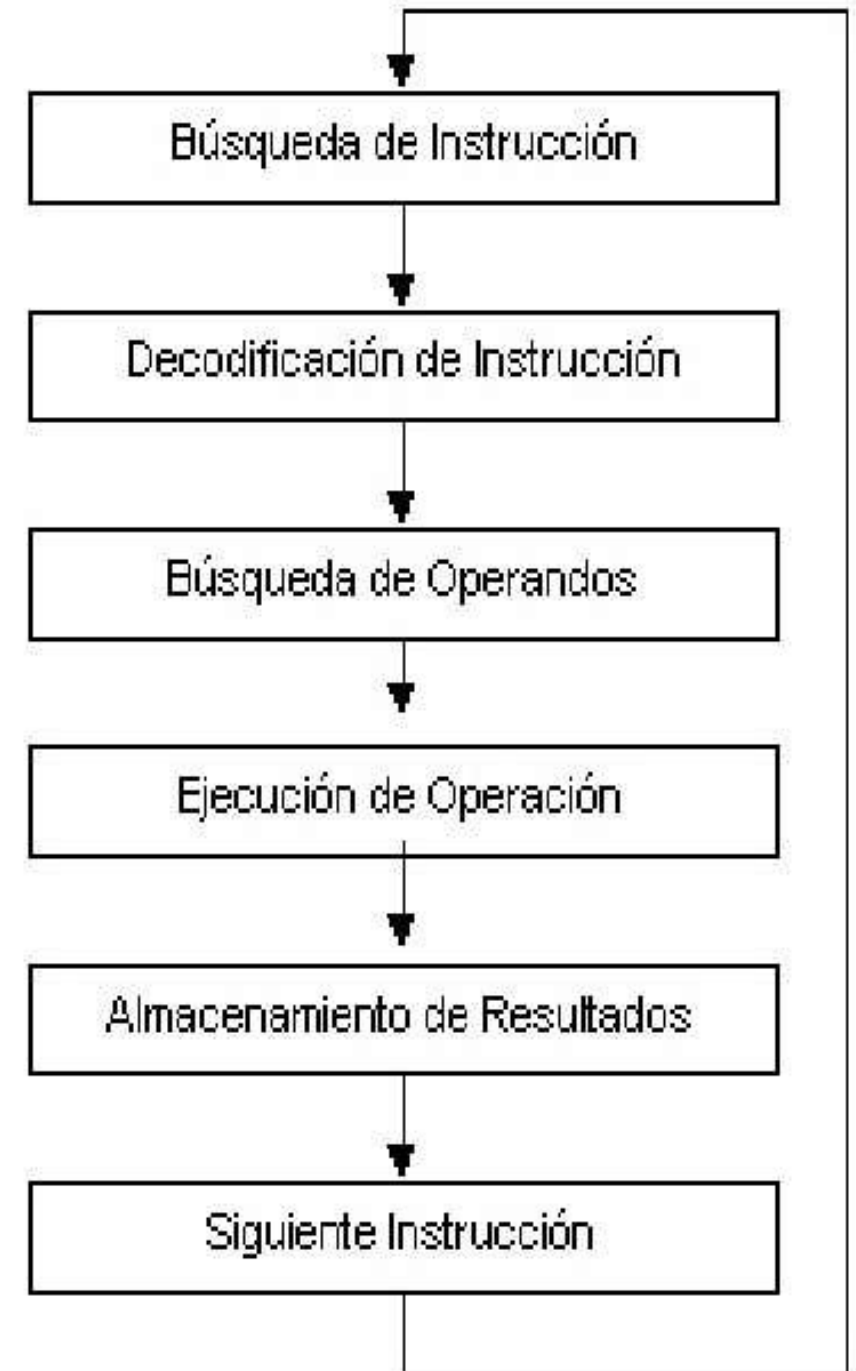
Un **ciclo de instrucción** (también llamado ciclo de fetch-and-execute o ciclo de fetch-decode-execute en inglés) es el período que tarda la unidad central de proceso (CPU) en ejecutar una instrucción de lenguaje máquina.

- Comprende una secuencia de acciones determinadas que debe llevar a cabo la CPU para ejecutar cada instrucción en un programa, cada instrucción del juego de instrucciones de una CPU puede requerir diferente número de ciclos de instrucción para su ejecución.

Un ciclo de instrucción está formado por uno o más ciclos máquina

# Ciclo de Instrucción: Fetch

- Cuando están involucrados más de un operando cada uno de ellos requiere un acceso



	Cycle														
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
Fetch	A					B					C				
Decode		A					B					C			
Execute			A					B					C		
Memory				A					B					C	
Write					A					B					C

# Memoria Interna: Registros

## Registros Visibles para el Usuario

- Registros de Propósito General

- Registros de dirección (parcialmente generales, registros índices o Stack Pointer)

- Registros de datos

- Registros de Condición (Flags son fijados por HW)

## Control y Estado

- Contador de Programa (PC)

- Registro de Instrucción (IR)

- Registro de dirección de Memoria (MAR)

- Registro Intermedio de Memoria (MBR)

Estos registros tienen gran importancia en la ejecución del ciclo de instrucción

## 2.3.2 Actividad de investigación

- Investigar el proceso para la segmentación de instrucciones.
- Hacer un resumen del proceso

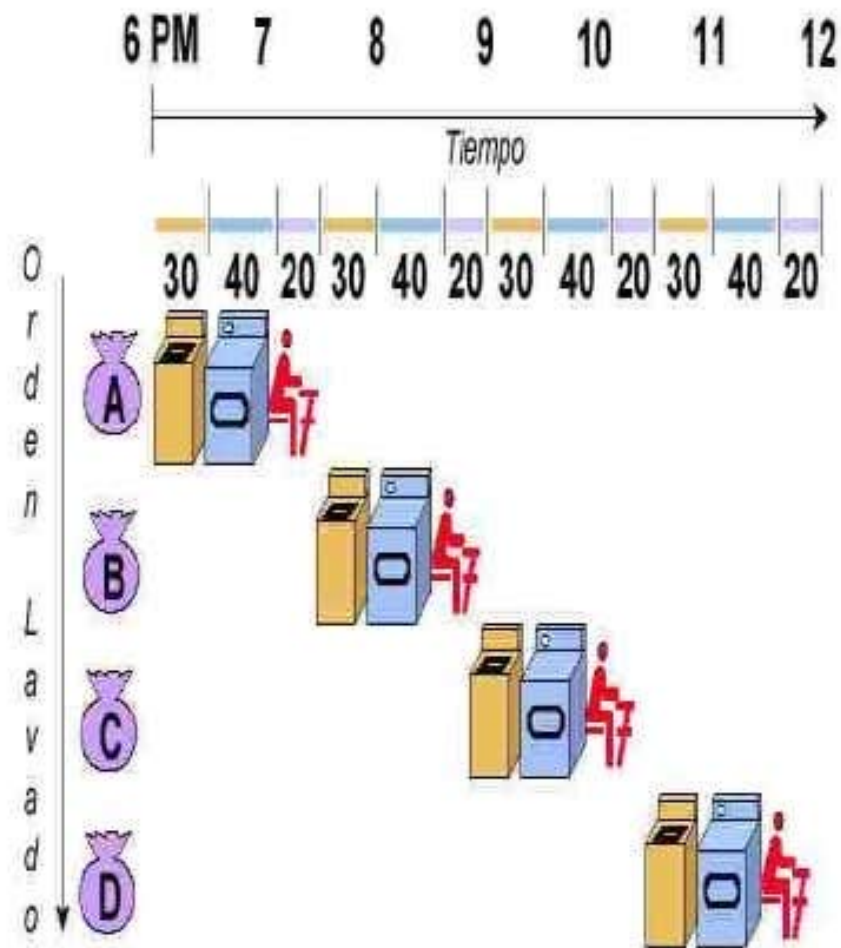
# Segmentación de Instrucciones: Pipelining

Instrucciones utilizan los recursos distintos en distintas etapas de la ejecución, entonces se ejecutan múltiples instrucciones simultáneamente siempre y cuando TODAS se encuentren en distintas etapas de ejecución

¿Por qué a la segmentación se le llama Pipelining?

Porque al igual que en una tubería, se aceptan entradas nuevas en un extremo antes de que las anteriores sean salidas en el otro extremo

# Segmentación de Instrucciones



Secuencia de la lavandería

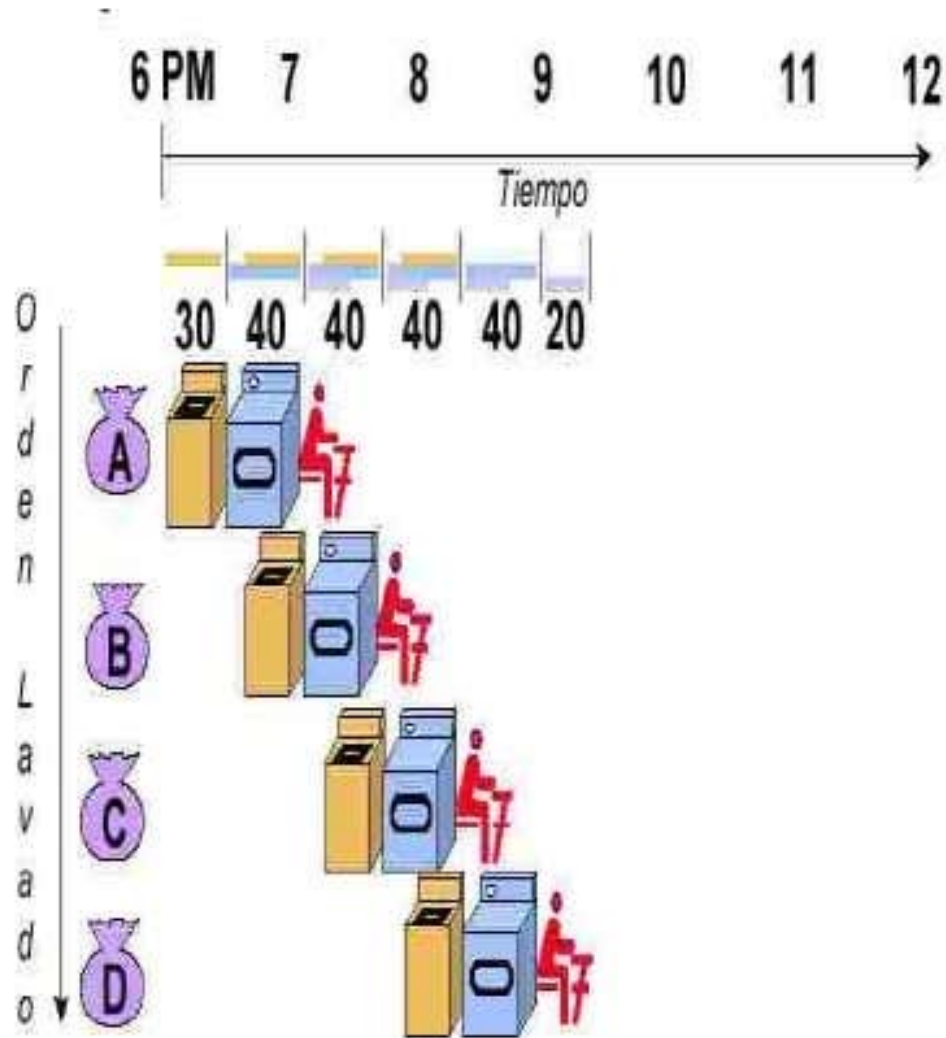
1. Recibir Carga
2. Lavar Carga i
3. Secar Carga i
4. Planchar Carga i

Las máquinas quedan desocupadas en algunos ciclos

Total (4 cargas) = 6 horas



# Segmentación de instrucciones



## Lavandería Segmentada

1. Recibir Cargas
2. Lavar Carga  $i$
3. Secar Carga  $i$  y lavar Carga  $i+1$
4. Planchar Carga  $i$ , secar Carga  $i+1$  y lavar Carga  $i+2$

Total (4 cargas)= 3.5 horas

# Segmentación de instrucciones

¿Cómo se ejecuta la segmentación?

En cada ciclo se inicia la ejecución de una instrucción

Existen múltiples instrucciones en ejecución

Se inicia una ejecución en cada ciclo de reloj

La segmentación:

No mejora latencia individual

Mejora el throughput global

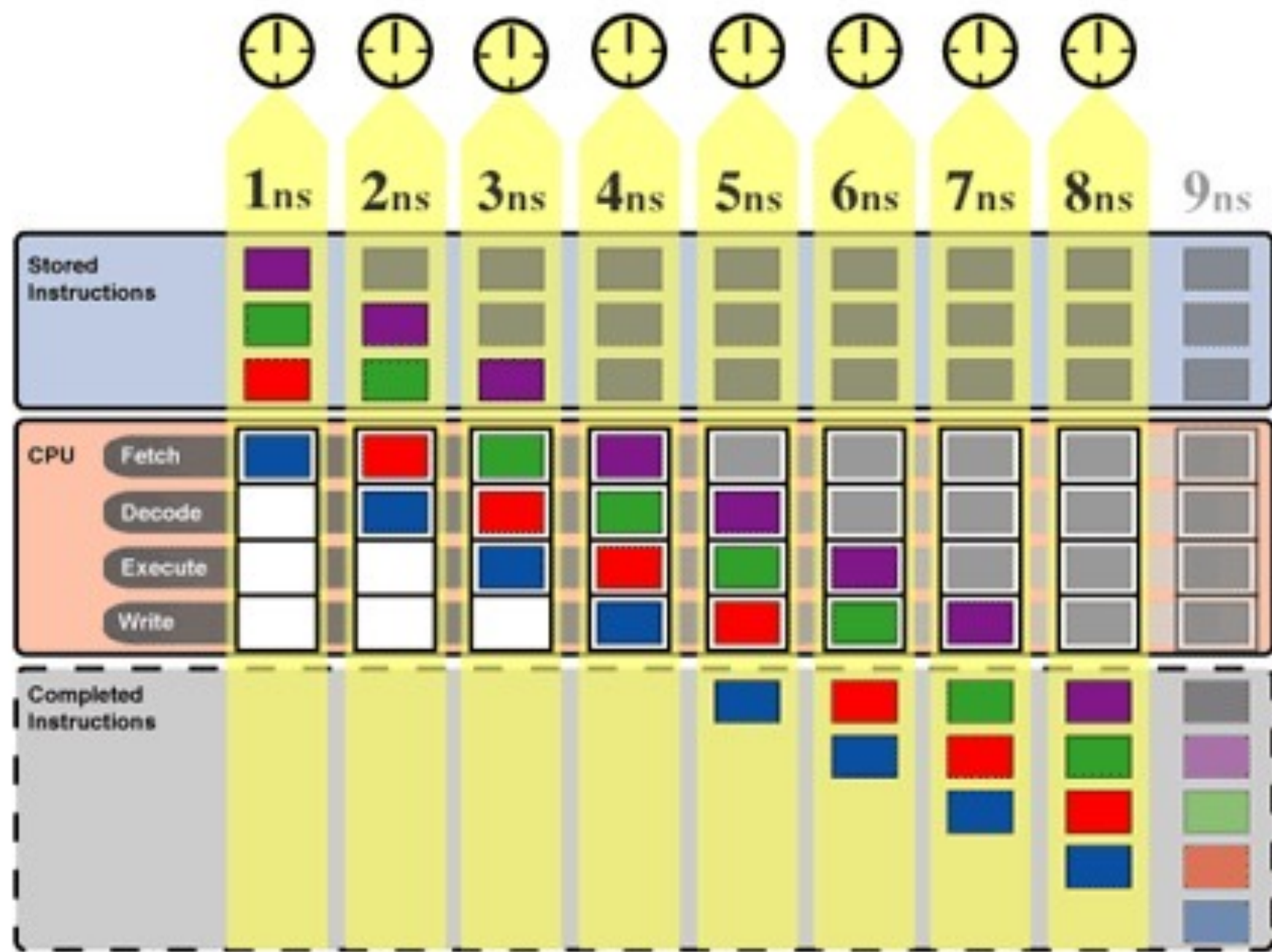
Está limitada por la instrucción más lenta

# Segmentación de instrucciones

Se descomponen las instrucciones para evitar el desbalanceamiento:

- Buscar instrucción (FI)
- Decodificar Instrucción (DI)
- Calcular Operandos (CO)
- Buscar Operandos (FO)
- Ejecutar instrucción (EI)
- Escribir Operando (WO)

Como se ve en la figura, el tiempo de ejecución se reduce de 54 a 14 unidades de tiempo



Waiting  
instructions

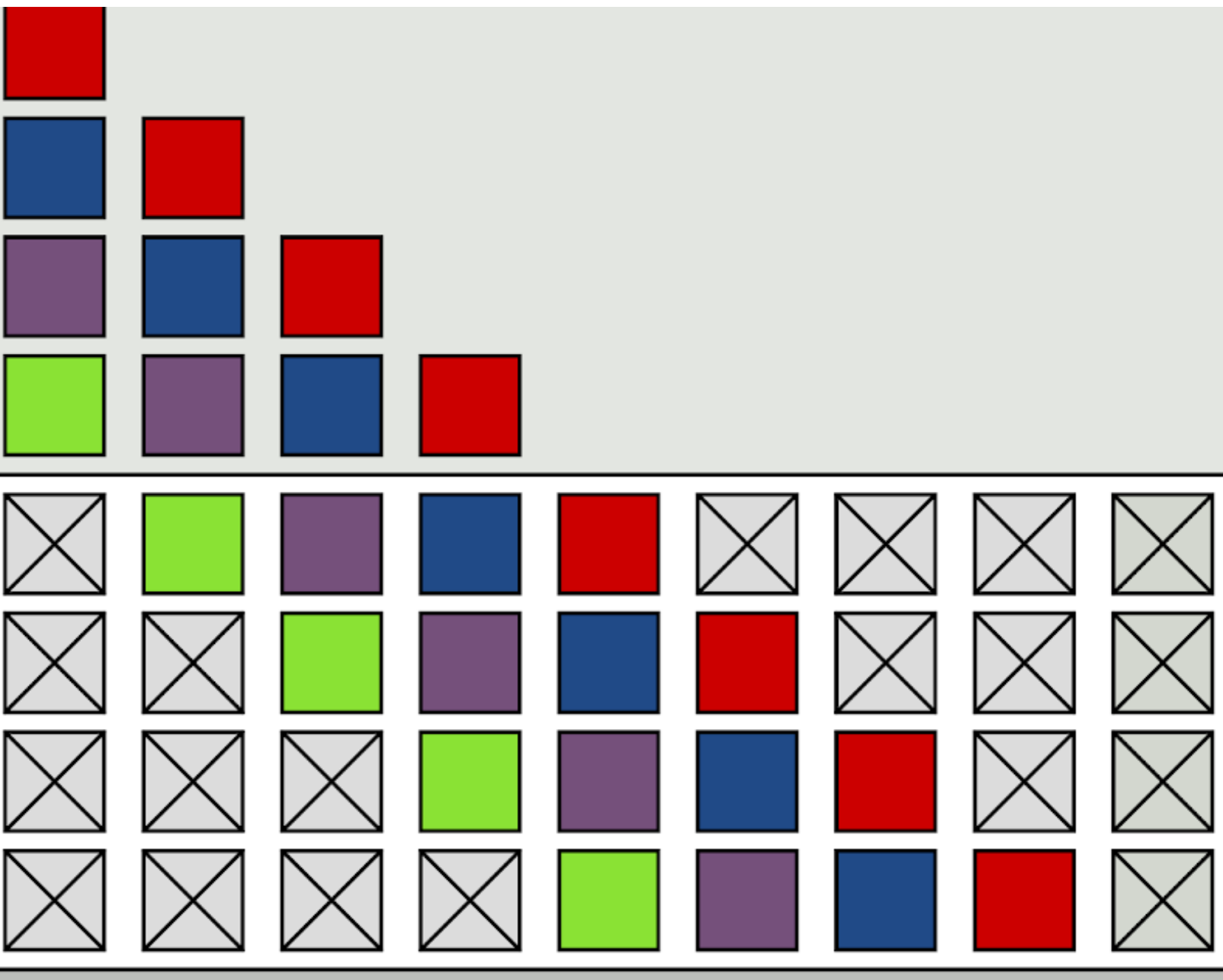
Pipeline

Stage 1: Fetch

Stage 2: Decode

Stage 3: Execute

Stage 4: Write-back



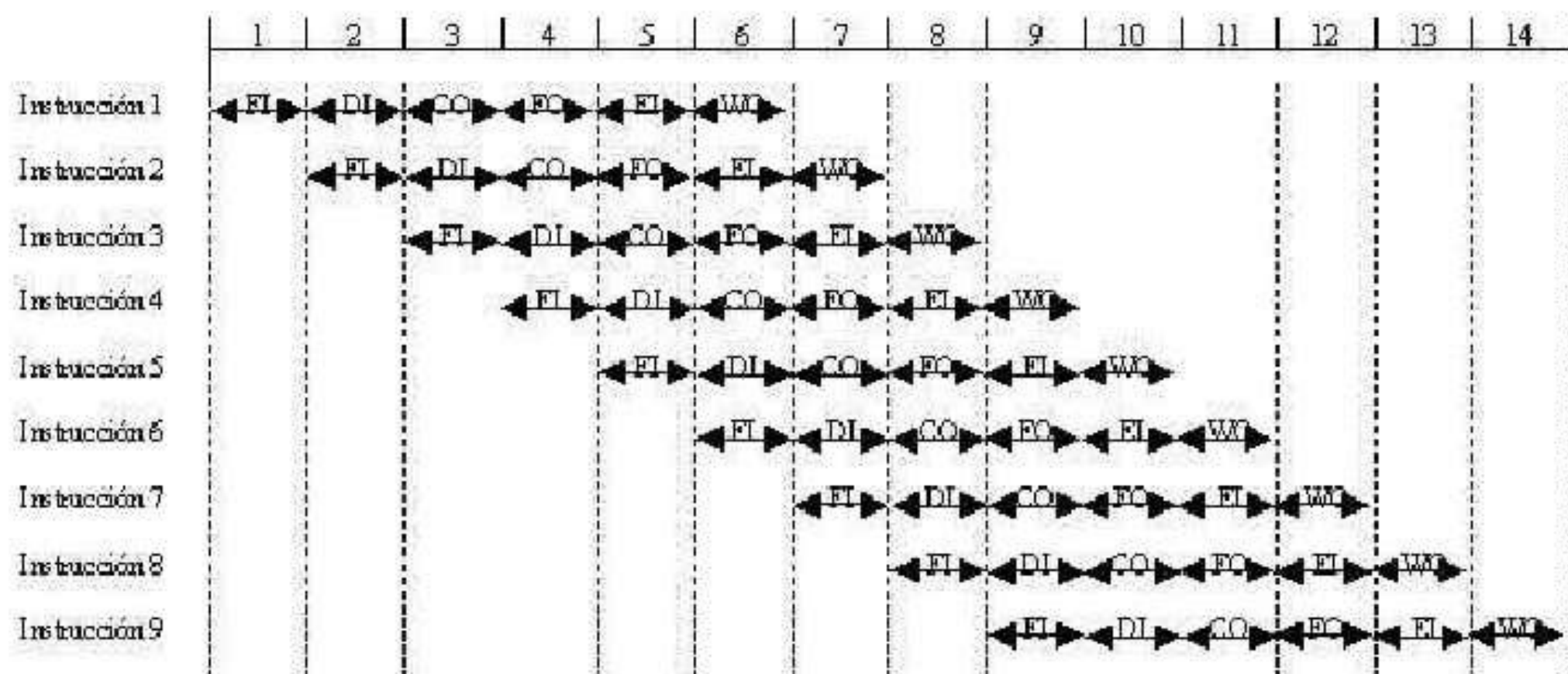


Figura 5.3 Diagrama de tiempos del funcionamiento de cauce de instrucciones

# Conjunto de instrucciones: Características y funciones

Actividad. Realizar un listado de las instrucciones del microprocesador 8086



**RESUMEN DEL REPERTORIO DE INSTRUCCIONES 8086**

GRUPO	INSTRUCCIÓN	DESCRIPCIÓN
TRANSFERENCIA	MOV MOVSB, MOVSW LODSB, LODSW STOSB, STOSW PUSH, POP PUSHF, POPF XCHG XLAT SAHF, LAHF LEA, LDS, LES IN, OUT	Genérica Movimiento de cadenas Carga en acum. (cadenas) Guarda acum. (cadenas) De pila (meter y sacar) Id. (registro de estado) Intercambio De acceso a tabla De registro de estado De direcciones De entrada y salida
LÓGICAS	AND OR XOR NOT TEST	Producto lógico Suma lógica Suma lógica exclusiva Negación (inversión) Comprobación
ARITMÉTICAS	ADD, ADC SUB, SBB NEG INC, DEC MUL, IMUL DIV, IDIV DAA, DAS AAA, AAS, AAM, AAD CBW, CWD	Suma (sin y con acarreo) Resta (sin y con préstamo) Negativación Incremento y decremento Multiplicación (s/c signo) División (sin/con signo) Ajuste BCD (empaqueta.) Ídem (desempaquetado) Extensión de signo
COMPARACIÓN	CMP SCASB, SCASW CMPSB, CMPSW	Comparación Acumulador con cadena Dos cadenas
ROTACIÓN Y DESPLAZAMIENTO	ROR, ROL, RCR, RCL SHR, SHL, SAR	Rotaciones varias Desplazamientos varios
CONTROL DE FLUJO	JMP Jcondición CALL RET, RETF INT, IRET LOOP, LOOPE, LOOPNE REP, REPE, REPNE	Salto incondicional Saltos condicionados Llamada a subrutina Retorno de subrutina Interrupción, retorno Gestión de bucles Ídem (cadenas)
CONTROL DEL SISTEMA	CLC, STC, CMC CLI, STI CLD, STD NOP ESC	Bandera de acarreo Bandera de interrupción Bandera de dirección No operación Escape



## 2.3.4 Modos de direccionamiento y formatos

### **DIRECCIONAMIENTO DE MEMORIA**

- Los registros del 8086 son de 16 bits, por lo tanto el número de direcciones posibles a direccionar con 1 solo registro es:

$$2^{16} = 65536_{10} = 10000_{16}$$

Lo cual representa un total de 64 Kbytes y los valores de direcciones se encuentran en el rango de 0 a FFFF.

- Para superar este límite se utilizan 2 registros para direccionar memoria:

Uno de SEGMENTO y otro de DESPLAZAMIENTO (offset) dentro del segmento.

La notación utilizada para una dirección segmentada es:

- SEGMENTO:DESPLAZAMIENTO

La relación entre la dirección de memoria real y la dirección segmentada es:  $DIR = SEGMENTO * 16 + DESPLAZAMIENTO$

Al multiplicar por 16 se obtienen 4 bits más con lo que ahora se tiene:

$$2^{20} = 1048576_{10} = 100000_{16}$$

Con lo cual tenemos un total de 1024Kb = 1Mb de memoria direccionable.

Los valores para las direcciones reales se encuentran en el rango 0 a FFFFFh.

# MODOS DE DIRECCIONAMIENTO

- Se entiende por modos de direccionamiento a las diferentes formas que pueden tomar los parámetros de las instrucciones del procesador.

# REGISTRO

Un parámetro que direcciona a un registro está utilizando el modo de direccionamiento REGISTRO.

Ej: MOV Ax,Bx

En este ejemplo los dos parámetros direccionan un registro.

# VALOR o INMEDIATO

- El modo de direccionamiento INMEDIATO es utilizado cuando se hace referencia a un valor constante. Este se codifica junto con la instrucción. Es decir dicho parámetro representa a su valor y no a una dirección de memoria o un registro que lo contiene.

Ej: MOV Ax, 50

En este ejemplo el número 50 es un parámetro inmediato.

# DIRECTO

- Se utiliza el modo directo cuando se referencia a una dirección de memoria y la misma esta codificada junto con la instrucción.
- Ej: MOV AL, [127]

En este ejemplo el desplazamiento de la dirección de memoria se codifica junto con la instrucción y el segmento se asume a DS.

Si MEMORIA es un array de bytes que representa a la memoria la instrucción anterior se puede poner como:

```
AL := MEMORIA[ DS:127 ]
```

# INDIRECTO

- Se utiliza el modo directo cuando se referencia a una dirección de memoria a través de uno o varios registros
- Ej: MOV AL,[Bx]
- Aquí el offset de la dirección de memoria está contenido en el registro Bx y al igual que el caso anterior como no se especifica el segmento se asume DS.
- Si MEMORIA es un array de bytes que representa a la memoria la instrucción anterior se puede poner como:

AL := MEMORIA[ DS:Bx ]

# INDIRECTO

- Ejemplos:

Mov Ax, [Bp + 3]

Add [Bx + Si ], 4

Sub Es:[Bx + Di + 5],Dx



# IDENTIFICA DIVERSOS TIPOS DE DIRECCIONAMIENTO

- 1 .model small
- 2 .stack 128
- 3 .data
- 4 mensaje1 db "Escribe la primera cadena: ", 0ah, 0dh, "\$"
- 5 mensaje2 db "Escribe la segunda cadena: ", \$
- 5 .code
- 6 .startup
- 7 mov ax, 05 (inmediato)
- 8 mov dx, ax (Registro)
- 9 mov dx, offset mensaje1 (Indirecto)
- 10 mov ah, 09h (valor o inmediato)
- 11 int 21h
- 12 lea dx, mensaje2 (directo)
- 13 mov ah, 09h (valor o inmediato)
- 14 int 21h
- 15 mov ah, 01h (valor o inmediato)
- 16 int 21h
- 17 mov dl, al (Registro)
- 18 mov ah, 02h (valor o inmediato)
- 19 int 21h
- 20 MOV AX, [SI+400h] (Indirecto)
- 21 mov ah, 04Ch (valor o inmediato)
- 22 int 21h
- 23 .exit
- 24 end