Conception de circuits numériques et architecture des ordinateurs

Frédéric Pétrot



Année universitaire 2022-2023

C1	Codage des nombres en base 2, logique booléenne,
	portes logiques, circuits combinatoires
C2	Circuits séquentiels
C3	Construction de circuits complexes
C4	Micro-architecture et fonctionnement des mémoires
C 5	Machines à état
C6	Synthèse de circuits PC/PO
C 7	Optimisation de circuits PC/PO
C8	Interprétation d'instructions - 1
C9	Interprétation d'instructions - 2
C10	Interprétation d'instructions - 3
C11	Introduction aux caches



Intérêt

Mécanisme de base de construction des processeurs jusqu'au milieu des années 80.

Encore fort utilisé pour des objets à faible consommation et grande rentabilité (montre, calculatrice, ...)

Plan détaillé du cours d'aujourd'hui

- 1 Construction de circuits
 - Introduction
 - Approche microprogrammée

Plan

- 1 Construction de circuits
 - Introduction
 - Approche microprogrammée

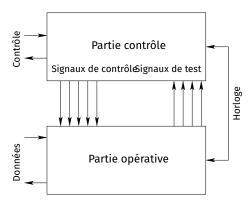
Introduction

Introduction

Problématique:

Implantation matériel d'un algorithme

Solution générale:



Introduction

- Partie contrôle : génère des commandes en fonction de signaux de test machine à états
- Partie opérative : ensemble d'opérateurs effectuant des opérations en fonction des commandes interconnexion de registres, additionneurs, etc, sur n bits

Plusieurs approches:

- Micro-programmées : notre cas
- Cablées : optimisation du cas précédent, également vu
- Pipelinée : plusieurs PC en actions simultanément, vu en 2A
- etc ...

Introduction

Introduction

Partie opérative (data-path):

- Entrées : données externes, autorisation d'écriture dans les registres, commandes de multiplexeurs, code opération pour les UAL
- Sorties : donnéees externes, informations pour les prises de décision de la partie contrôle
- Contenu : registres, mémoires vives ou mortes, opérateurs arithmétiques, multiplexeurs, bus

Partie contrôle (control part, FSM):

- Entrées : signaux de contrôle externes, signaux de test, horloge
- Sorties : signaux de contrôle externes, commandes vers le chemin de données
- Contenu : logique de génération de l'état et des sorties, doit *garantir* que les dépendances de données sont bien respectées



– Approche microprogrammée

Principe

Principe

- partitionner l'algorithme entre contrôle, PC, et calcul, PO
- connecter PC et PO avec des fils de contrôle et de test

Pour cela il faut:

- identifier les variables qui deviendront des registres
- identifier les opérations à effectuer entre variables et y associer des opérateurs
- 3 construire les chemins de calculs, à l'aide de multiplexeurs
- construire le séquencement de l'activation des chemins de calcul

Approche microprogrammée

Choix d'architecture

La conception influe principalement sur le degré de parallèlisme :

- nombre d'opérateurs
- nombre de registres
- complexité des opérateurs : nombre de lectures simultanées dans un banc de registers, nombre d'entrées d'un multiplexeur, d'un opérateur arithmétique, etc
- surface de silicium, longueur des chemins combinatoires, puissance consommée, etc

Approche microprogrammée

Construction du chemin de données : registres

Identifier les registres

Registres : Variables « conservant leur valeur » :

Relation implicite avec le séquencement prévu : variables lues et écrites dans le même cycle disparaissent

- Exemple : x := a + b; y := x c
 - si le « ; » est une frontière de cycle :
 x est un registre
 temps de calcul : additionneur à 2 entrées
 - si le « ; » n'est pas une frontière de cycle : x est un fil temps de calcul : 2 × le temps de calcul précédent

Approche microprogrammée

Construction du chemin de données : opérateurs

Identifier les opérateurs

- quels sont les opérations à effectuer?
- peut-on partager des opérateurs?

Relation implicite avec le séquencement prévu :

2 opérations identiques dans 2 cycles peuvent partager un opérateur S'il y a plusieurs opérateurs, il faut choisir lequel utiliser

Exemple :
$$x := a + b$$
; $y := x - c$

si le « ; » n'est pas une frontière de cycle :
 additionneur pour + et soustracteur pour 2 × add/sub pour + et - (dépend du contexte)



valeur de x!

si le « ; » est une frontière de cycle : add/sub



L Approche microprogrammée

Construction du chemin de données : chemins

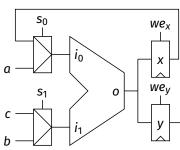
Construire les chemins de calcul

- enchaîner les opérateurs
- amener les registres et signaux sur les opérateurs à l'aide de multiplexeurs

Relation implicite avec le séquencement prévu : quels opérateurs chaîner, quelles entrées doivent être proposées devant les opérateurs?

Exemple : x := a + b; y := x - c

si le « ; » est une frontière de cycle : entrée i₀ de add/sub prend soit a, soit x entrée i₁ de add/sub prend soit b, soit c



L Approche microprogrammée

Construction du séquencement

Séquencement

Définition de l'ordre des commandes à appliquer sur la PO Doit garantir le respect des dépendances de données

Allocation et séquencement sont interdépendant

Exemple : x := a + b; y := x - c

si le « ; » est une frontière de cycle

- 1 choisir la valeur des selecteurs pour présenter a et b, autoriser l'écriture dans x
- choisir la valeur des selecteurs pour présenter x et c, autoriser l'écriture dans y

si le « ; » n'est pas une frontière de cycle

1 autoriser l'écriture dans y

Approche microprogrammée

Exemple

Algorithme cordic †

Data : trois variables x, y et z. On a de plus un tableau t de 30 constantes

Result : trois variables X, Y et Z donnant respectivement $X := \frac{(X\cos(Z) - y\sin(Z))}{K}$,

$$Y := \frac{(x \cos(z) + y \sin(z))}{K}$$
 et $Z := 0$, avec $K = \prod_{k=0}^{\infty} \sqrt{1 + 2^{-2k}}$
 $X := X; Y := y; Z := z;$

for i := 0 **to** 29 **do**

$$a := \frac{X}{2^{i}}; b := \frac{Y}{2^{i}}; c := t[i];$$

if $Z > 0$ **then**
 $| X := X - b; Y := Y + a; Z := Z - c;$

else

$$X := X + b; Y := Y - a; Z := Z + c;$$

end if

end for

^{†.} J.E. Volder, "The Cordic Trigonometric Computing Technique", IRE Transactions on Electronic Computers, sept. 1959, p. 330-334

13 end for

__ Approche microprogrammée

Exemple: registres

Identification des registres

```
1 X := a: Y := b: Z := c:
_{2} for i := 0 to 29 do
       a := \frac{X}{2i}, b := \frac{Y}{2i}, c := t[i];
       if Z > 0 then
4
            X := X - b:
 5
           Y := Y + a:
            Z := Z - c:
       else
8
            X := X + b:
 9
            Y := Y - a:
10
            Z := Z + c:
11
       end if
12
```

- si «; » frontière de cycle ligne 3 : a, b, X, Y, Z (c inutile car i ne change pas dans boucle)
- si «; » non frontière de cycle lignes 3, 5, 6, 7,
 9, 10, 11 : X, Y, Z
 mise en évidence du parallélisme potentiel des affectations
- note: i, variable de la boucle for, sera produite ici par l'automate

end for

__ Approche microprogrammée

Exemple: opérateurs

Identification des opérateurs

1
$$X := a$$
; $Y := b$; $Z := c$;
2 **for** $i := 0$ **to** 29 **do**
3 $a := \frac{X}{2^{n}}, b := \frac{Y}{2^{n}}, c := t[i]$;
4 **if** $Z > 0$ **then**
5 $X := X - b$;
6 $Y := Y + a$;
7 $Z := Z - c$;
8 **else**
9 $X := X + b$;
10 $Y := Y - a$;
11 $Z := Z + c$;
12 **end if**

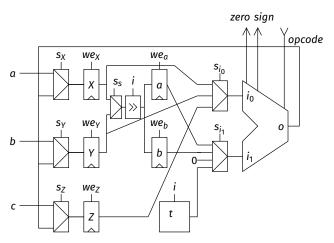
- ligne 3 : décaleur à droite de i positions → décaleur *
- ligne 5 à 11 : max 2 additionneurs et 2 soustracteurs, min 1 add/sub
- note : pas d'incrémenteur de i, parcours de l'automate

^{*.} Barrel shifter.

— Approche microprogrammée

Exemples: chemins

On prend une architecture très séquentielle :

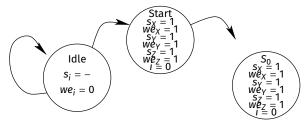


Signaux verticaux issus de la partie contrôle

— Approche microprogrammée

Exemples: instructions

On prend une architecture très séquentielle :



L Approche microprogrammée

Exemples: séquencement

1
$$X := a; Y := b; Z := c;$$
2 for $i := 0$ to 29 do
3 $a := \frac{X}{2^{i}}; b := \frac{Y}{2^{i}}; c := t[i];$
4 if $Z > 0$ then
5 $X := X - b;$
6 $Y := Y + a;$
7 $Z := Z - c;$
8 else
9 $X := X + b;$
10 $Y := Y - a;$
11 $Z := Z + c;$
12 end if

- automate non optimisé au tableau
- sorties automate précisées dans chaque état
- état Idle attente démarrage
- état Start ligne 1
- partie automate répétée 30 fois pour la boucle for est-ce plus ou moins couteux qu'un registre avec un incrémenteur et un comparateur?
- état avec 2 successeurs ligne 4
- état avec 2 prédécesseurs ligne 12

- Approche microprogrammée

Conclusion partielle

Synthèse PC/PO:

- technique systématique
- peut se faire sous contrainte
 - de ressources : surface de silicium liée aux opérateurs mais aussi aux multiplexeurs
 - de temps : choix entre séquentialité et parallèlisme, influe fortement sur les ressources
- technique complexe : il faut faire des choix difficiles
- peut être automatisée [‡]: synthèse dite d'architecture ou de haut niveau (Architectural Synthesis or High-Level Synthesis §) tous les problèmes sont non polynomiaux, ...

^{‡.} Premières tentatives autour de 1980

^{§.} High-Level Synthesis : from Algorithm to Digital Circuit, P. Coussy and A. Morawiec, editors, Springer, 2008