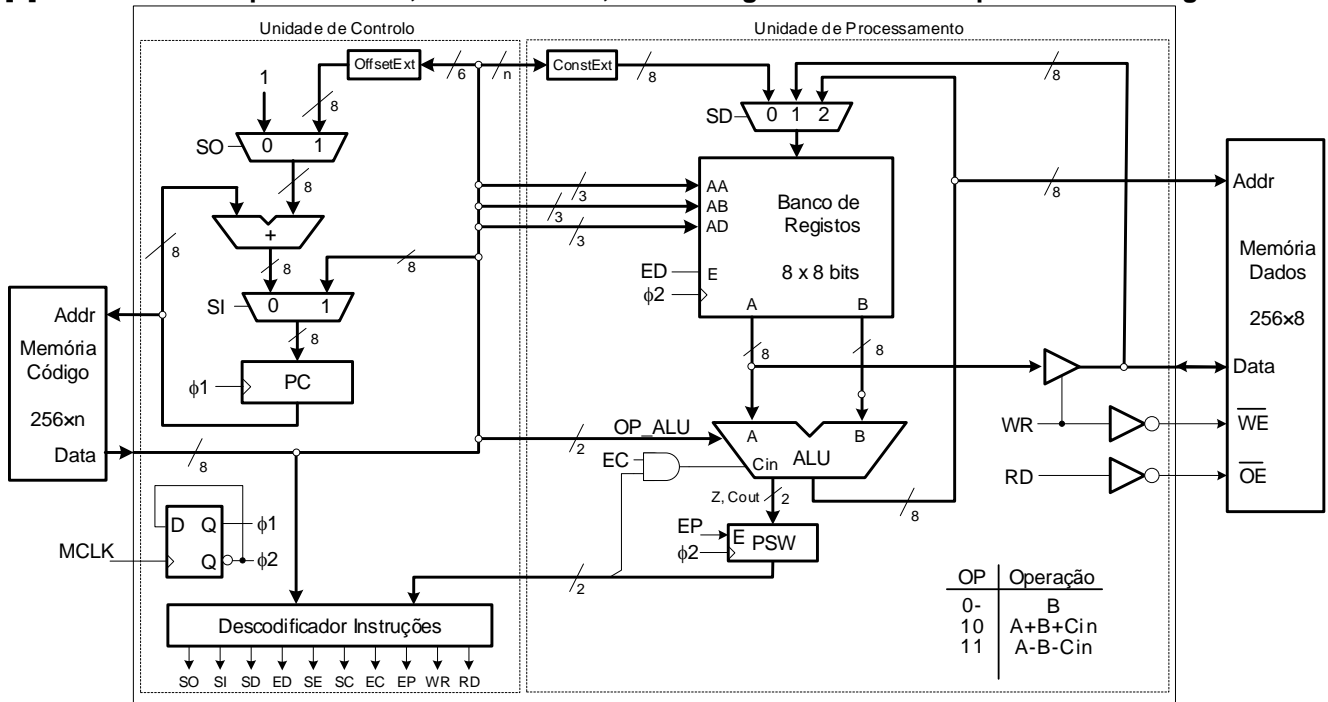


**INSTITUTO SUPERIOR DE ENGENHARIA DE LISBOA**  
**LEIC, LEETC**  
 Arquitetura de Computadores

**2º Teste (30/jan/2018)**

Duração do Teste: 2 horas e 30 minutos

**[1] Considere um processador, de ciclo único, com o diagrama de blocos apresentado na figura.**

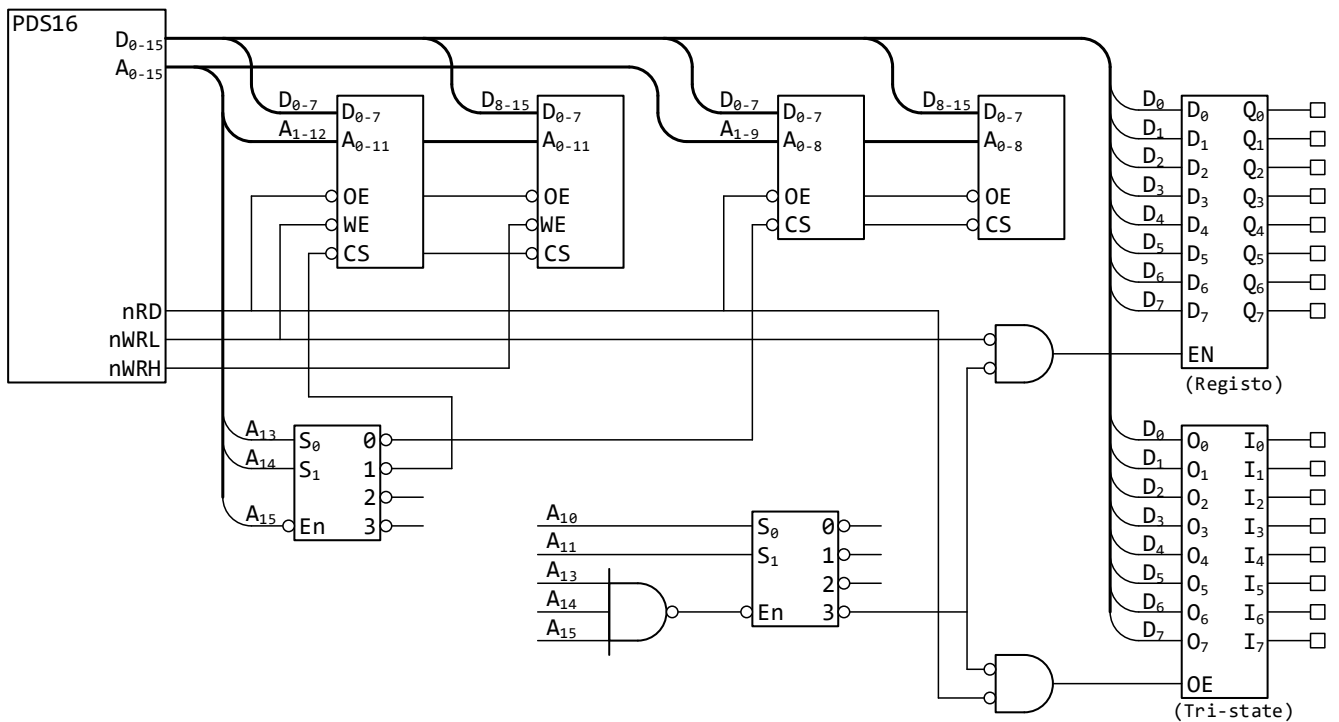


O processador suporta a execução do seguinte conjunto de instruções, em que as constantes `const5` e `address8` representam números naturais e a constante `offset6` representa um número relativo:

N.º	Instrução	Codificação												Descrição
		b <sub>11</sub>	b <sub>10</sub>	b <sub>9</sub>	b <sub>8</sub>	b <sub>7</sub>	b <sub>6</sub>	b <sub>5</sub>	b <sub>4</sub>	b <sub>3</sub>	b <sub>2</sub>	b <sub>1</sub>	b <sub>0</sub>	
1	<code>ldi rx, #const<sub>5</sub></code>	A definir												<code>rx = const<sub>5</sub></code>
2	<code>ld rx, [ry]</code>	A definir												<code>rx = M[ry]</code>
3	<code>st rx, [ry]</code>	0	0	0	<code>rx<sub>2</sub></code>	<code>rx<sub>1</sub></code>	<code>rx<sub>0</sub></code>	<code>ry<sub>2</sub></code>	<code>ry<sub>1</sub></code>	<code>ry<sub>0</sub></code>	0	0	0	<code>M[ry] = rx</code>
4	<code>adc rx, ry, rz</code>	0	1	0	<code>ry<sub>2</sub></code>	<code>ry<sub>1</sub></code>	<code>ry<sub>0</sub></code>	<code>rz<sub>2</sub></code>	<code>rz<sub>1</sub></code>	<code>rz<sub>0</sub></code>	<code>rx<sub>2</sub></code>	<code>rx<sub>1</sub></code>	<code>rx<sub>0</sub></code>	<code>rx = ry + rz + cin</code>
5	<code>sbb rx, ry, rz</code>	0	1	1	<code>ry<sub>2</sub></code>	<code>ry<sub>1</sub></code>	<code>ry<sub>0</sub></code>	<code>rz<sub>2</sub></code>	<code>rz<sub>1</sub></code>	<code>rz<sub>0</sub></code>	<code>rx<sub>2</sub></code>	<code>rx<sub>1</sub></code>	<code>rx<sub>0</sub></code>	<code>rx = ry - rz - cin</code>
6	<code>jz address<sub>8</sub></code>	A definir												<code>(Z==1) ? PC=address<sub>8</sub> : PC = PC + 1</code>
7	<code>jmp offset<sub>6</sub></code>	A definir												<code>PC = PC + offset<sub>6</sub></code>

- Codifique as instruções `ldi`, `ld`, `jz` e `jmp` utilizando uma codificação linear a 3 bits. Explícite os bits do código de instrução que correspondem aos sinais `AA`, `AB`, `AD`, `OP_ALU` e `OPCODE`. [2 val.]
- Considere que o `PC = 0x40`. Indique a gama de endereços possíveis de alcançar com a instrução `JMP`. [0,5 val.]
- Considerando que o módulo `Descodificador Instruções` é implementado usando exclusivamente uma ROM, indique a programação da mesma. [1,5 val.]
- Indique a dimensão em bits da memória de código e da ROM do módulo `Descodificador Instruções`, apresentando os cálculos realizados. [0,5 val.]
- Proponha, justificando, um diagrama lógico para o módulo `constExt`. [0,5 val.]

[2] Considere o sistema computacional baseado no PDS16 representado na figura.



- Quais os endereços base e dimensões que os módulos ROM, RAM e portos de entrada e saída ocupam no espaço de endereçamento? Indique eventuais zonas em *foldback*. [1,5 val.]
- Desenhe o esquema de um módulo de RAM adicional com 16Kbyte de dimensão e ocupando a gama de endereços 0x6000-0x9FFF, usando módulos RAM de 4Kx8. [2 val.]
- Desenhe o esquema de um porto de saída adicional com 8 bits de modo a que possa formar, junto com o existente, um porto de saída acessível a 8 ou a 16 bits [1 val.]
- Porque é que os portos de entrada/saída representados na figura não podem ser acedidos pelas instruções que utilizam endereçamento direto? [0.5 val.]

**[3] Considerando as convenções definidas para a passagem de parâmetros, retorno de valores e preservação de registos e que os tipos `int16` e `uint16` representam inteiros a 16 bits com e sem sinal, respetivamente, considere as definições seguintes:**

```
uint16 valabs( int16 val ){
    if( val < 0 ){
        return -val;
    }
    return val;
}

void copyabs( uint16 d[], int16 s[], uint16 n ){
    while( n != 0 ){
        --n;
        d[n] = valabs( s[n] );
    }
}
```

Com vista ao alojamento de variáveis, assuma que a secção “.data” está localizada na gama de memória com endereçamento direto.

Escreva, em *assembly* do PDS16, o alojamento das variáveis em memória, se necessárias, e a tradução do código:

- a) Da função `valabs`. [2,5 val.]
- b) Da função `copyabs`. [2,5 val.]

**[4] Tendo como base o sistema SDP16, pretende-se implementar um sistema de contagem de objetos com a seguinte especificação:**

- O sistema inicia-se com os dois sensores, S1 e S2, inativos e o valor 0x00 afixado no porto de saída.
- Enquanto o sensor S1 estiver ativo, o sistema conta as transições ascendentes no sensor S2;
- Quando o sensor S1 ficar inativo, o sistema deve fixar no porto de saída o valor da contagem. Este valor deve ser mantido até à próxima contagem de objetos.
- Os sensores S1 e S2 estão ligados aos bits de índice 0 e 7, respetivamente, do porto de entrada disponível no SDP16.

- a) Desenhe um fluxograma da máquina de estados do sistema. [1 val.]
- b) Programe em *assembly* do PDS16 o sistema de contagem enunciado. [4 val.]