گزارشکار آزمایش چهارم – آزمایشگاه معماری کامپیوتر



اعضای گروه:

امیراردلان دهقانپور ۴۰۱۱۰۵۹۰ رادین شاه دائی ۴۰۱۱۰۶۰۹۶ بارید شهرآبادی ۴۰۱۱۰۶۱۲۵

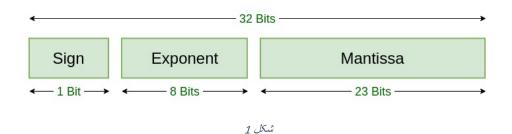
شرح آزمایش:

در این آزمایش به طراحی یک واحد جمع و تفریق کننده ممیز شناور میپردازیم. برای پیادهسازی این آزمایش، از ابزار proteus استفاده شدهاست و همچنین مدار را مطابق استاندارد IEEE754 برای اعداد ممیز شناور ۳۲ بیتی طراحی کردیم. در ادامه به توضیح این استاندارد میپردازیم. پس از طراحی این مدار در ابزار پروتئوس، آن را با تست کیسهای متفاوت تست می کنیم و صحت کارکرد مدار را نشان می دهیم.

فرمت اعداد مميز شناور ٣٢ بيتي:

عدد مميز شناور ٣٢ بيتي در استاندارد IEEE 754 شامل سه بخش اصلي است:

- ۱) بیت علامت یا sign bit: ۱ بیت
- ۲) بیتهای نما یا exponent bits: ۸ بیت
- ۳) بیتهای کسری یا mantissa bits: ۲۳ بیت



اگر بیت علامت 0 باشد، عدد مثبت و اگر بیت علامت 1 باشد، عدد منفی است. نما برای تعیین مکان اعشار استفاده می شود، اما به صورت "بایاس شده" ذخیره می گردد. در حالت تک دقتی، بایاس (bias) برابر با 127 است. مانتیسا نمایانگر قسمت کسری عدد است. در حالت نرمال، مانتیسا با یک عدد 1 فرضی در ابتدا نمایش داده می شود که ذخیره نمی شود.

با توجه به اینکه در صورت شرح آزمایش گفته شده بود که اعداد نرمال باید پیادهسازی شوند، تنها نیاز به پیادهسازی arithmetic این نوع اعداد ممیز شناور خواهیم بود. با توجه به توضیحات ارائه شده، یک عدد ۳۲ بیتی ممیز شناور نرمال در استاندارد IEEE754 مقدار زیر را به خود می گیرد:

$$(-1)^s \times 1.F \times 2^{E-127}$$

که s همان بیت sign میباشد. F نشانگر بیتهای mantissa است و همچنین E نشانگر بیتهای exponent میباشد.

جمع و تفریق اعداد ممیز شناور ۳۲ بیتی:

در ادامه به arithmetic جمع و تفریق این اعداد میپردازیم. در این بخش صرفا به الگوریتم کلی جمع و تفریق اعداد ممیز شناور میپردازیم و پیادهسازی دقیق این مراحل در ابزار proteus با استفاده از تراشههای متنوع را در بخشهای بعدی گزارشکار توضیح میدهیم. این الگوریتم شامل ۳ بخش میباشد.

بخش اول) همتراز کردن اعداد: در مرحله اول باید اعداد را به اصطلاح همتراز یا align کنیم. برای جمع یا تفریق، باید نماهای دو عدد را برابر کنیم. عددی که نما کوچکتری دارد باید با تغییر مانتیسا به بالا همتراز شود. به منظور این کار ابتدا بزرگترین نمای بین دو عدد را پیدا می کنیم. سپس تفاوت نماها را محاسبه می کنیم و در نهایت مانتیسای عددی که نما کوچکتری دارد را به اندازه تفاوت نماها به راست شیفت دهید و نما را برابر با نمای بزرگتر تنظیم کنید.

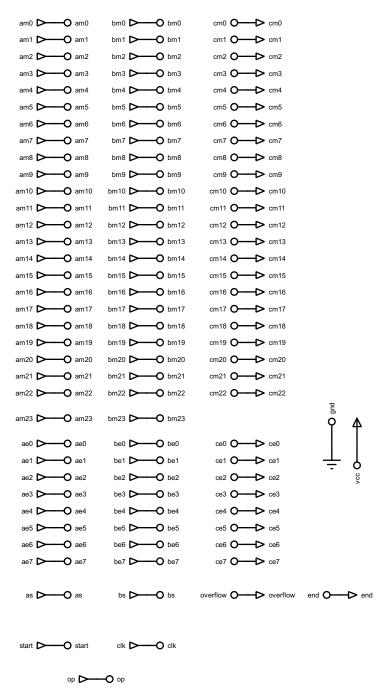
بخش دوم) جمع یا تفریق مانتیساها: پس از همتراز کردن اعداد، مانتیسها (که مقدار 1.F هستند) را با یکدیگر جمع یا تفریق میکنیم. دقت کنید که در جمع یا تفریق کردن باید مقدار بیت sign دو عدد را نیز لحاظ کنیم.

بخش سوم) نرمالسازی نتیجه: بعد از جمع یا تفریق، ممکن است نیاز به نرمالسازی نتیجه داشته باشید، اگر مانتیسا بزرگتر یا مساوی 2 شد، آن را به راست شیفت دهید و 1 به نما اضافه کنید. اگر مانتیسا کوچکتر از 1 شد، آن را به چپ شیفت دهید و 1 از نما کم کنید تا زمانی که مانتیسا به بازه نرمال برسد.

پیادهسازی در شبیهساز Proteus:

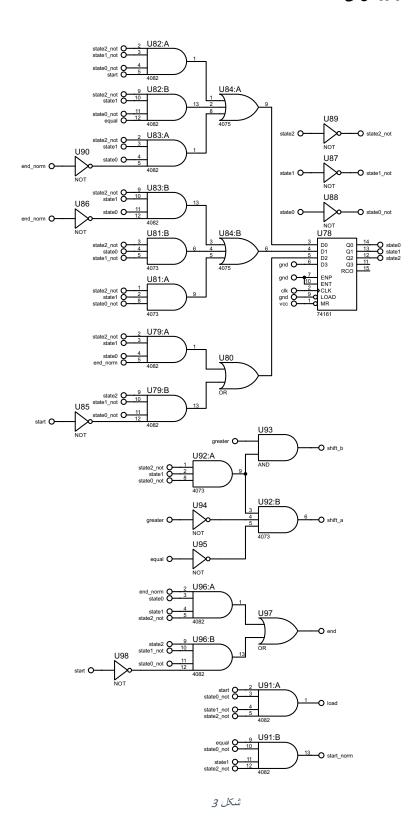
در این بخش به شرح پیادهسازی بخشهای مختلف proteus می پردازیم.

۱) ورودی و خروجی: ورودیهای مدار شامل دو عدد ۳۲ بیتی ممیز شناور در استاندارد ۱EEE 754، سیگنال شروع عملیات (start)، سیگنال opcode برای تعیین نوع عملیات (جمع یا تفریق) و سیگنال ساعت (clock) میباشد. خروجیهای مدار شامل عدد ۳۲ بیتی نتیجه عملیات، سیگنال overflow در صورت رخ دادن سرریز و سیگنال end برای نشان دادن پایان عملیات میباشد.

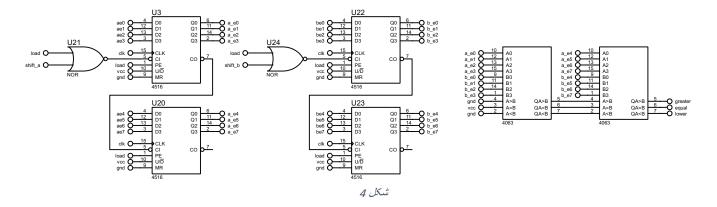


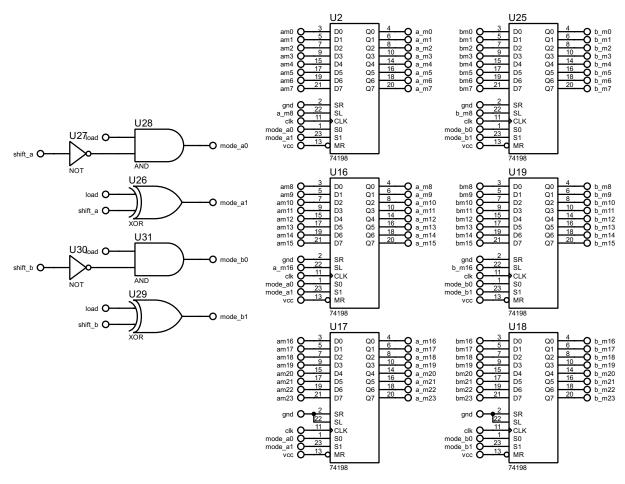
شكل 2

Y) واحد کنترلی: واحد کنترل (Control Unit) در مدار ترتیبی جمع و تفریق اعداد ممیز شناور ۳۲ بیتی مسئول مدیریت و هماهنگی مراحل مختلف عملیات است. این واحد با دریافت سیگنالهای ورودی مانند start و opcode، مراحل مختلفی از جمله همتراز کردن اعداد، جمع یا تفریق مانتیساها، و نرمالسازی نتیجه را کنترل می کند. واحد کنترل ابتدا اعداد را همتراز کرده، سپس عملیات جمع یا تفریق را بر اساس بیتهای علامت انجام می دهد و در نهایت نتیجه را نرمالسازی می کند. در صورت بروز سرریز (overflow)، سیگنال مربوطه را فعال کرده و پس از اتمام عملیات، سیگنال مربوطه را وهنن می کند.



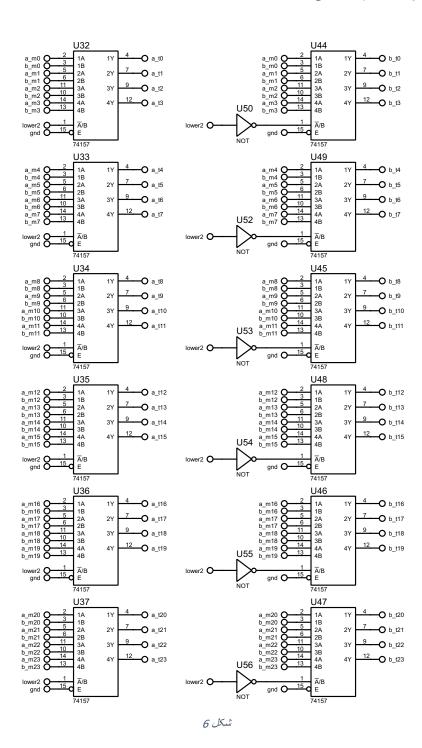
٣) واحد همتراز سازی: یکی از بخشهای مدار وظیفه مقایسه نماهای دو عدد ممیز شناور و محاسبه اختلاف آنها را دارد. در این بخش، ابتدا نماهای دو عدد ورودی با هم مقایسه می شوند تا مشخص شود کدام نما بزرگتر است. سپس، اختلاف بین دو نما محاسبه می شود. این اختلاف به اختلاف برای همتراز کردن مانتیساها استفاده می شود؛ به این صورت که مانتیسای عددی که نمای کوچکتری دارد، به اندازه این اختلاف به راست شیفت داده می شود تا نماهای دو عدد برابر شوند و عملیات جمع یا تفریق به درستی انجام گیرد.



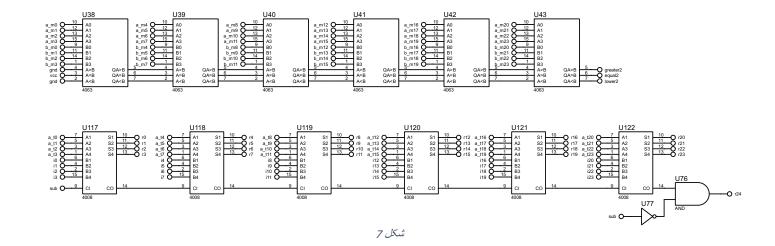


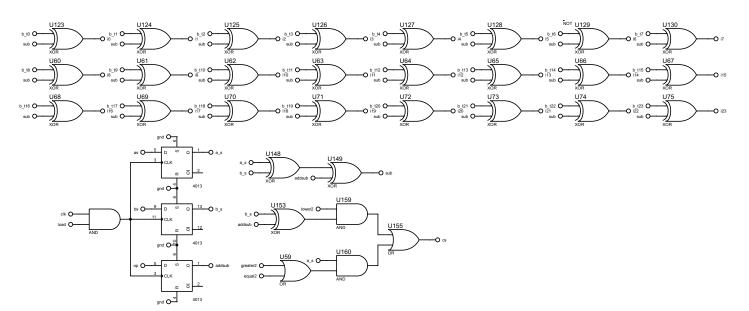
شكل 5

۴) واحد جمع و تفریق: بخشی از مدار وظیفه جمع و تفریق مانتیساهای دو عدد ممیز شناور را به عهده دارد. پس از همتراز شدن نماها، این بخش عملیات جمع یا تفریق را بر روی مانتیساهای دو عدد انجام میدهد. برای این کار، ابتدا بر اساس سیگنال opcode که نوع عملیات را مشخص می کند (جمع یا تفریق)، عملیات مناسب را انتخاب می کند. اگر بیتهای علامت دو عدد مشابه باشند (هر دو ۱ یا هر دو ۱)، مانتیساها جمع می شوند؛ در این حالت، نتیجه نهایی به صورت مجموع دو مانتیسا به دست می آید. اگر بیتهای علامت متفاوت باشند (یک و دیگری ۱)، مانتیسای عددی که دارای علامت منفی است، از مانتیسای عدد مثبت تفریق می شود. در این وضعیت، نتیجه نهایی به صورت تفاضل دو مانتیسا محاسبه می شود. این واحد با استفاده از مدارهای منطقی و جمع کنندههای دو بیتی، عملیات جمع و تفریق را انجام می دهد و نتیجه را برای مرحله بعدی (نرمال سازی) آماده می کند.

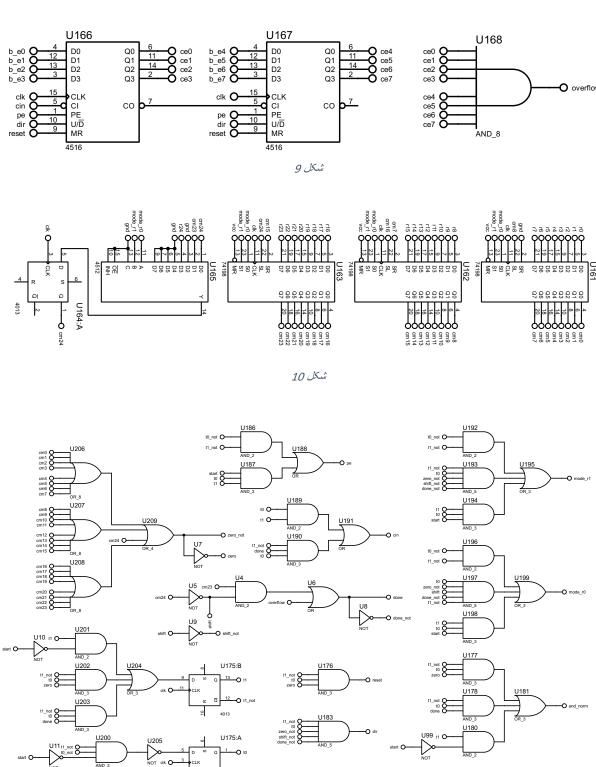


6





4) واحد نرمالسازی: بخشی از مدار مسئول نرمالسازی نتیجه عملیات جمع و تفریق مانتیساهای دو عدد ممیز شناور است. پس از انجام جمع یا تفریق، ممکن است مانتیسا نیاز به نرمالسازی داشته باشد تا در دامنه معتبر قرار گیرد. در این بخش، ابتدا بررسی می شود که آیا مانتیسا بزرگتر یا مساوی 2 است. اگر اینطور باشد، مانتیسا به اندازه یک بیت به راست شیفت می شود و مقدار 1 به نما اضافه می شود تا عدد نرمال شود. اگر مانتیسا کوچکتر از 1 باشد، مانتیسا به اندازه یک بیت به چپ شیفت داده می شود و مقدار 1 از نما کاسته می شود تا مانتیسا به بازه نرمال برسد. این واحد با استفاده از شیفت کننده ها و مقایسه کننده ها، مانتیسا را به درستی نرمال کرده و نتیجه را برای مرحله پایانی آماده می کند.



شكل 11

توضيحات كلى:

مدار ترتیبی جمع و تفریق اعداد ممیز شناور ۳۲ بیتی شامل چندین بخش اصلی است که هر کدام وظیفه خاصی را در فرآیند پردازش اعداد ممیز شناور بر عهده دارند. این بخشها شامل واحد همتراز کردن، واحد جمع و تفریق، و واحد نرمالسازی است. پیادهسازی این مدار در نرمافزار Proteus با استفاده از تراشهها و بلوکهای منطقی مختلف انجام می شود. در ادامه، به توضیح این بخشها و تراشههای مورد استفاده در Proteus خواهیم پرداخت.

بخش اول: همتراز کردن اعداد

در این بخش، واحد همتراز کردن وظیفه مقایسه نماهای دو عدد ممیز شناور را بر عهده دارد. این واحد با استفاده از تراشههای مقایسه کننده (مثل 7485) و مدارهای محاسباتی، بزرگترین نما را بین دو عدد تعیین کرده و اختلاف نماها را محاسبه میکند. سپس، مانتیسای عدد با نمای کوچکتر به اندازه این اختلاف به راست شیفت داده میشود تا نماهای دو عدد برابر شوند. در Proteus، این فرآیند به کمک بلوکهای منطقی و رجیسترهای شیفت پیادهسازی میشود که به تنظیم صحیح مانتیساها کمک میکند.

بخش دوم: جمع يا تفريق مانتيساها

پس از همتراز کردن، مانتیساها باید جمع یا تفریق شوند. این عملیات با استفاده از جمعکنندههای بیتی و مدارهای منطقی (مثل 7483 برای جمعکنندههای 4 بیتی) انجام میشود. اگر بیتهای علامت دو عدد مشابه باشند، مانتیساها جمع میشوند و اگر متفاوت باشند، مانتیسای کوچکتر از مانتیسای بزرگتر تفریق میشود. در Proteus، این بخش با استفاده از جمعکنندههای کامل و دقت بالا برای پردازش صحیح مانتیساها پیادهسازی میشود.

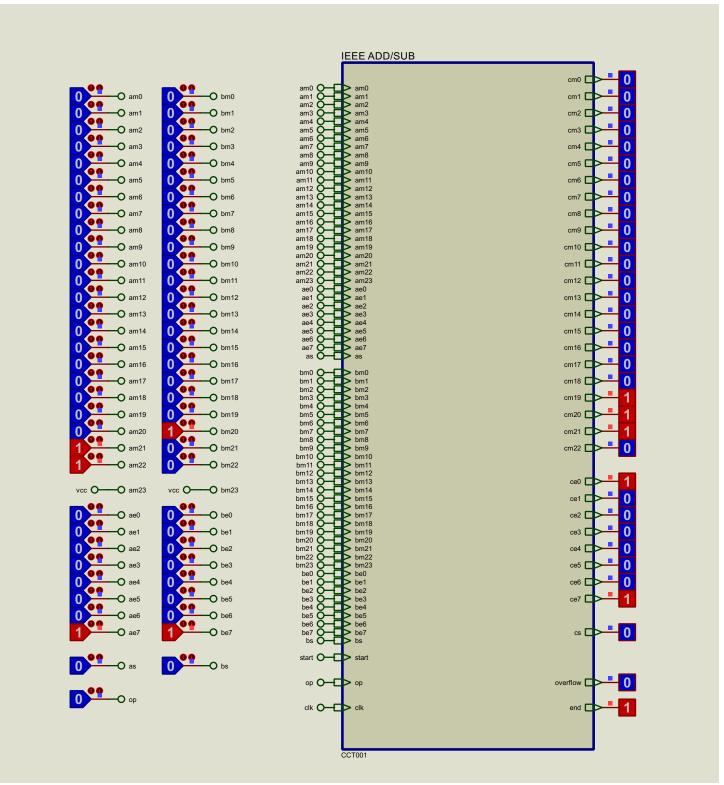
بخش سوم: نرمالسازی نتیجه

واحد نرمالسازی به تنظیم مانتیسا و نما پس از جمع یا تفریق میپردازد. اگر مانتیسا بزرگتر یا مساوی 2 باشد، به اندازه یک بیت به راست شیفت می شود و مقدار 1 به نما اضافه می شود. اگر مانتیسا کوچکتر از 1 باشد، به اندازه یک بیت به چپ شیفت داده می شود و مقدار 1 از نما کاسته می شود. در Proteus، این بخش به کمک بلوکهای شیفت کننده و مقایسه کنندههای بیتی پیاده سازی می شود تا مانتیسا به بازه نرمال برسد.

تراشههای استفاده شده در Proteus

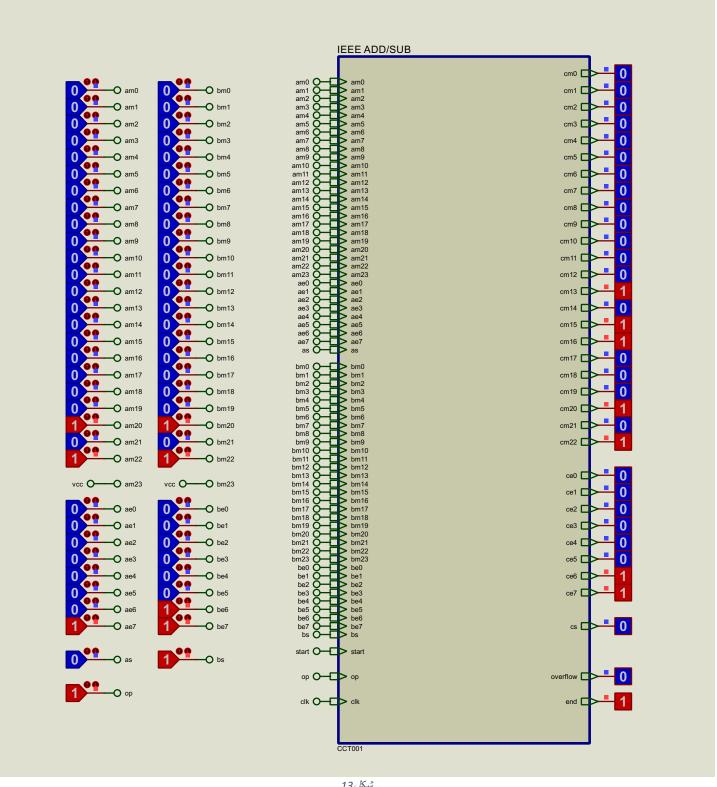
برای پیادهسازی این مدار در Proteus، از تراشهها و بلوکهای مختلفی استفاده میشود. تراشههای مقایسه کننده، جمع کنندههای بیتی، و شیفت کنندهها از جمله اجزای کلیدی هستند. این تراشهها با هم همکاری کرده و واحد کنترل را برای هماهنگی بین مراحل مختلف فراهم می کنند. در Proteus، این تراشهها به صورت بلوکهای منطقی درون مدارات طراحی شده و به یکدیگر متصل میشوند تا عملیات جمع و تفریق به درستی انجام شود.

تست مدار در شبیهساز:



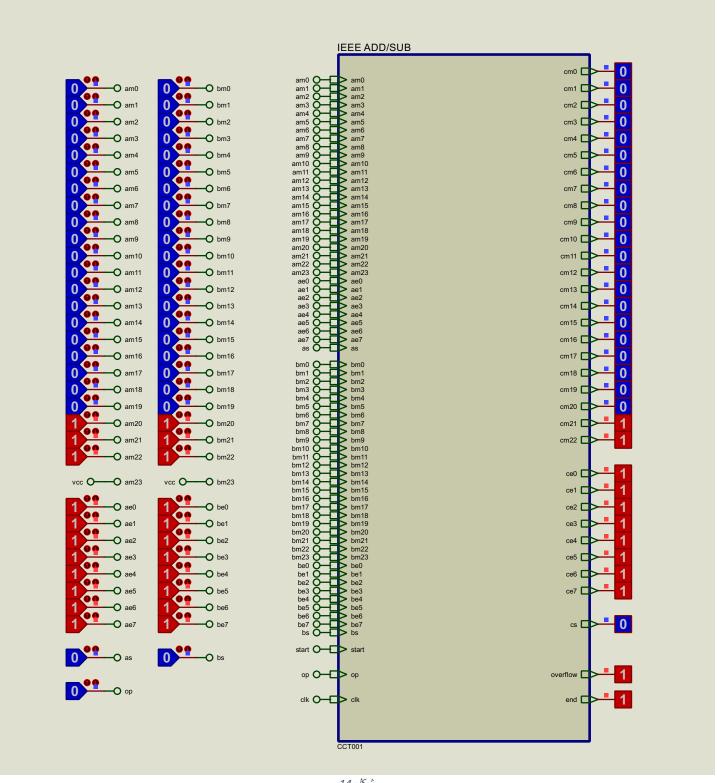
شكل 12

تست جمع دو عدد



شكل 13

تست تفریق دو عدد



شكل 14

تست overflow