

TSEA28 Datorteknik Y (och U)

Föreläsning 10

Kent Palmkvist, ISY

Dagens föreläsning

- Addresseringsmoder
- Introduktion till laboration 4 (mikroprogrammering)
- Avbrott i mikroprogrammerad dator

Praktiska kommentarer

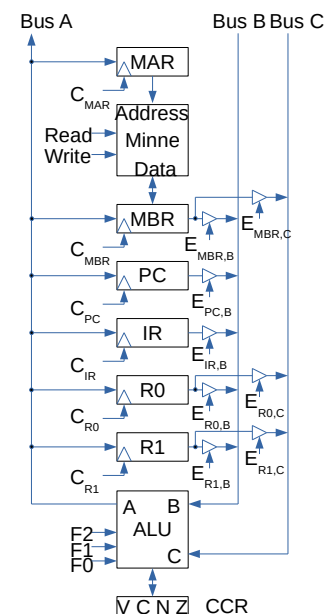
- Labutrustning i MUX1 tas bort
 - Labbet används i andra kurser
 - Distansutrustning kommer finnas kvar i MUX2
- Anmänningslista till lab 4 och 5 släpps på Måndag 3/4 kl 12.45
 - 2 + 2 h per labb precis som tidigare, anmälan till tider via lisam anmälan
 - Lab 4 enbart simulering, kan köras via thinlinc
 - Ingen distansutrustning för lab 5, måste köras på plats

Maskininstruktioner

- Exempel på maskininstruktioner som ska kunna utföras

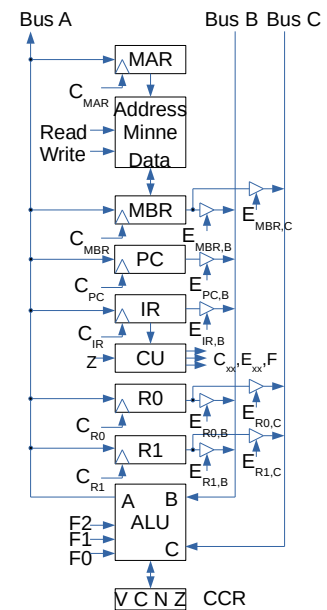
Op-code	Namn	Operation	Op-code M eller T
0 0 0	LOAD R0,M	$[R0] \leftarrow [M]$	
0 0 1	LOAD R1,M	$[R1] \leftarrow [M]$	
0 1 0	STORE M,R0	$[M] \leftarrow [R0]$	
0 1 1	STORE M,R1	$[M] \leftarrow [R1]$	
1 0 0	ADD R1,R0	$[R1] \leftarrow [R1] + [R0]$	
1 0 1	SUB R1,R0	$[R1] \leftarrow [R1] - [R0]$	
1 1 0	BRA T	$[PC] \leftarrow T$	
1 1 1	BEQ T	Om $[Z] = 1$ då $[PC] \leftarrow T$	

- Mikroprogrammet beskriver för varje instruktion alla styr signaler och steg för implementering av instruktionen
 - Hämta instruktion (fetch)
 - Utför instruktion (beror på vilken instruktion som hämtats)



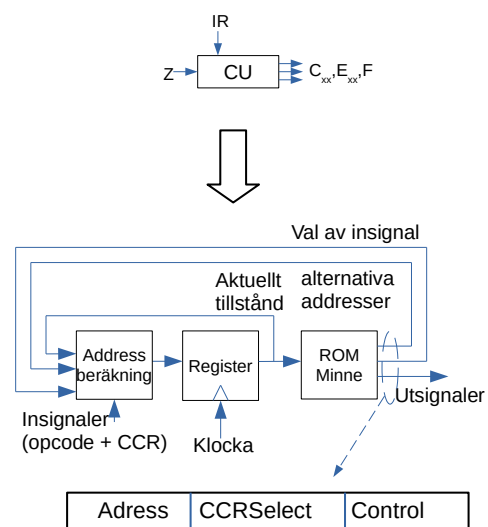
Processorarkitektur inkl CU

- Inte alla bitar i IR behöver kopplas till CU
 - Räcker med opcode-bitarna (3 stycken)
 - Endast Z inkopplad i exemplet då bara instruktionen BEQ använder Z-flaggan
- CU är mikroprogrammerad
 - Effektivt sätt realisera sekvenser av styrsignaler



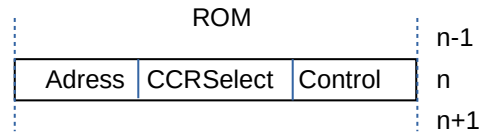
Generell mikroprogrammeringsstruktur

- ROM-minnet innehåller mikroprogrammet
 - En address för varje steg
 - Tre delar i ROM utdata
 - Styrsignaler (En bit för varje styrsignal)
 - En (eller flera) styrsignaler för val av CCR bitar
 - En (eller flera) nästa address (steg, tillstånd) beroende på resultat av opcode + CCR-bitar



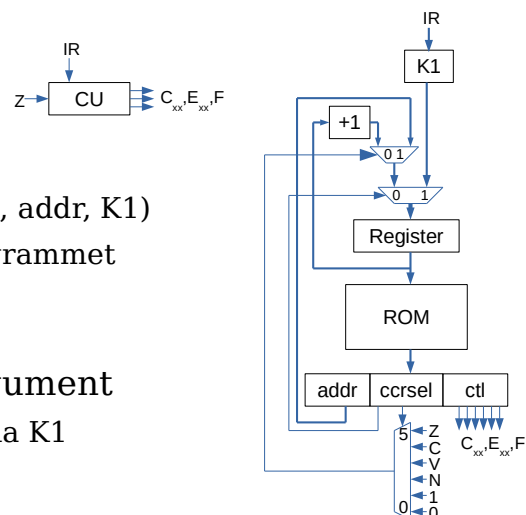
Mikrokodsinstruktionens delar

- CCRSelect väljer vilken nästa instruktion blir
 - $n+1$
 - Hopp till Adress
 - Villkorligt hopp till Adress
 - CCRSelect väljer vilken flagga som bestämmer om hoppet ska tas
 - Implementera med mux styrd av CCRSelect,
- Adressfältet används inte alltid
- För val av adress för respektive maskinkod behövs motsvarighet till case-sats
 - Används av alla instruktioner, kan vara värt extra hårdvara



Mer komplett kontrollenhet

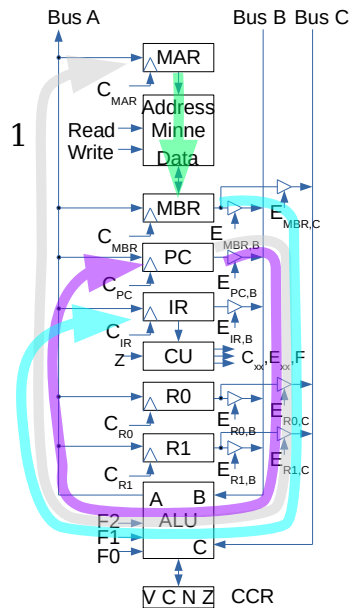
- Data i varje address i ROM (mikroprogramminnet)
 - Styr enskilda kontrollsignaler i arkitekturen (C_{xx}, E_{xx})
 - Välj vad som kan ge nästa address (+1, addr, K1)
 - Alternativ nästa address till mikroprogrammet
 - Mikroprogramminne inte samma som programminne!
- IR består av operationskod och argument
 - Operationskod (Add, Move, etc.) går via K1



Exekvering av instruktion, del 1

- Fetch: Läs instruktion från minne till IR, öka PC med 1
 - Kopiera PC till MAR
 - Öka PC med 1 (peka på instruktion efter)
 - Läs minne till MBR
 - Kopiera MBR till IR
 - Välj rätt mikroprogramadress baserat på opcode
 - Motsvarande styrsignaler (en av flera möjliga lösningar)

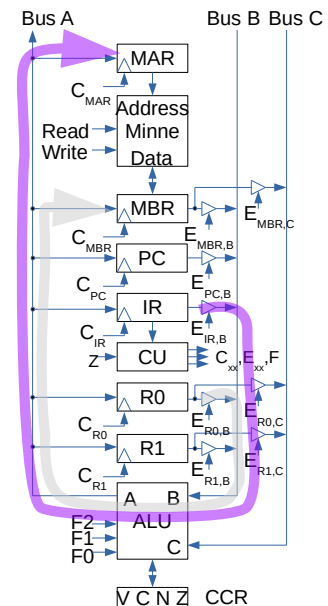
uaddr	ccrsel	kontrollsignal	Addr
0	+1	$E_{PC,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{MAR}$	-
1	+1	$E_{PC,B} = 1, F2F1F0 = 0,1,0, C_{PC}$	-
2	+1	$Read=1, C_{MBR}$	-
3	+1	$E_{MBR,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{IR}$	-
4	K1	-	-



Exekvering av instruktion, del 2

- Utför instruktion 010 (STORE M,R0)
 - Kopiera R0 till MBR
 - Kopiera IR till MAR (får bara med adressdelen av instruktionen)
 - Skriv minne från MBR, starta om mikroprogrammet
 - Motsvarande styrsignaler (en av flera möjliga lösningar)

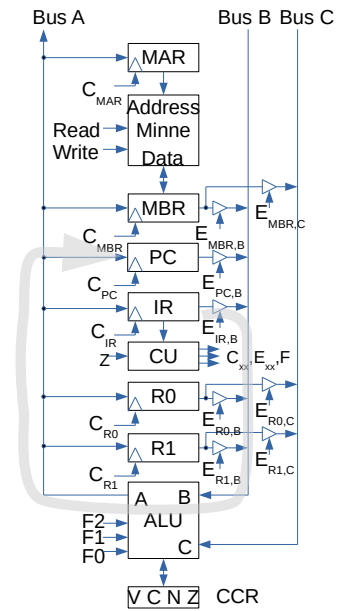
uaddr	ccrsel	kontrollsignal	Addr
k	+1	$E_{R0,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{MBR}$	-
k+1	+1	$E_{IR,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{MAR}$	-
k+2	1	$Write=1$	0



Exekvering av instruktion, del 2

- Utför instruktion 111 (BEQ T)
 - Hoppa över nästa mikroinstruktion om $Z = 1$
 - Starta om mikroprogrammet
 - Kopiera IR till PC, starta om mikroprogrammet
 - Motsvarande styrsignaler (en av flera möjliga lösningar)

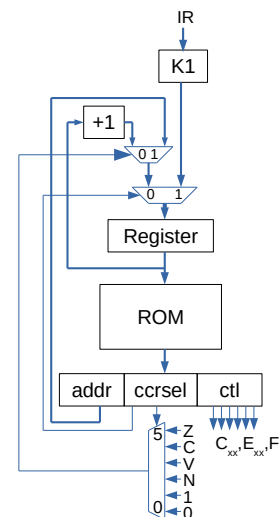
uaddr	Addrsel	kontrollsignal	Addr
1	Z	-	l+2
l+1	1	-	0
l+2	1	$E_{IR,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{PC}$	0



Mikroprogram för exemplet

uaddr	Addrsel	kontrollsignal	Addr
0	+1	$E_{PC,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{MAR}$	-
1	+1	$E_{PC,B} = 1, F2F1F0 = 0,1,0, C_{PC}$	-
2	+1	Read=1, C_{MBR}	-
3	+1	$E_{MBR,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{IR}$	-
4	K1	-	-
k (5)	+1	$E_{R0,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{MBR}$	-
k+1 (6)	+1	$E_{IR,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{MAR}$	-
k+2 (7)	1	Write=1	0
l (8)	Z	-	l+2
l+1 (9)	1	-	0
l+2 (10)	1	$E_{IR,B} = 1, F2F1F0 = 0,0,0, C_{PC}$	0

ROM
 5 bit addr
 4 bit ccrsel
 6 bit Cxx
 8 bit Exx
 3 bit F2F1F0
 1 bit Read, 1 bit Write



Mikrokod, minnet K1

- K1 anger vilken adress i ROM en viss maskininstruktion startar på

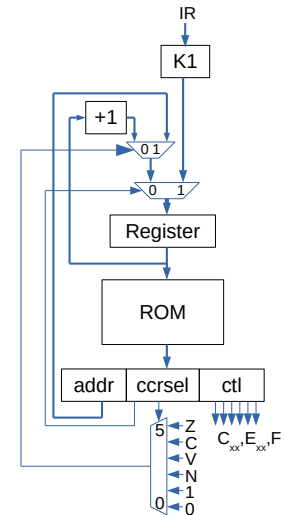
- Uppslagstabell (litet minne)

Addr	Data	
000	mikrokodsadress för LOAD R0,M
⋮		
010	00101	mikrokodsadress för STORE M,R0
⋮		
111	01000	mikrokodsadress för BEQ T

```

0 00000 0000 000001 01000000 000 00 ; Fetch
1 00000 0000 000100 01000000 010 00
2 00000 0000 000000 00000000 000 10
3 00000 0000 001000 10000000 000 00
4 00000 1000 000000 00000000 000 00
5 00000 0000 000010 00010000 000 00 ; STORE
6 00000 0000 000001 00100000 000 00
7 00000 0001 000000 00000000 000 01
8 01010 0101 000000 00000000 000 00 ; BEQ
9 00000 0001 000000 00000000 000 00
10 00000 0001 000100 00100000 000 00

```



Viktiga kommenterar

- Resultat från flytt inte tillgängligt förrän nästa klockcykel (steg) i registren
 - Ex: ladda IR måste slutföras innan K1 kan väljas
 - Ex: ALU måste slutföra operation innan flaggor kan användas i villkorliga hopp
- Bara en källa får slås på till en buss per mikrokodssteg
 - Går att förstöra (bränna upp) krets om flera slås på samtidigt

Adresseringsmoder

- Samma grundoperation kan användas med olika adresseringsmoder
 - Omedelbar (t ex `add R0,#0x10`)
 - Absolut (t ex `add R0,0x100`)
 - Indirekt (t ex `add R0,[R1]`)
 - Offset etc. (t ex `add R0,[R1,#4]`)
- Endast hämtning av 1:a argumentet skiljer
 - Samma mikro kod i övrigt
- Utöka maskinkodsinstruktionen med bitar för adresseringsmode
 - Antar allt får plats på en adress i minnet

Op-code	Adr-mode	M eller T
---------	----------	-----------

Jämför Thumb kod

- Maskininstruktionen kan vara olika lång beroende på adresseringsmode

Typ	Maskinkod	Assembly	; kommentar
Register	0x4608	MOV r0,r1	; 16-bit instruktion
Omedelbar	0x2034f241	MOV r0,#0x1234	; 32-bit instruktion
Absolut	Finns bara en begränsad version i thumb/ARM där endast adresser nära början respektive slutet kan användas.		
Indiret	0x6808	LDR r0,[r1]	; 16-bit instruktion
Relativ	0x0022F8D1	LDR r0,[r1,#34]	; 32-bit instruktion
- Inte så tydligt vilka bitar i maskininstruktionen som skulle vara adresseringsmod

Adresseringsmoder, ej ARM

- Många processorer tillåter andra instruktioner förutom LDR och STR att läsa/skriva i minnet
 - Exempel MC68000: ADD 0x1234567,D0
 - Addera värdet i minnescell 0x1234567 till värdet i registret D0, svaret placeras i D0.
 - Exempel MC68000: AND 4(A0),D1
 - Beräkna adress genom att addera 4 till värdet i A0, hämta värdet på den beräknade adressen, beräkna logisk and mellan hämtade värdet i A0 och D1, spara resultatet i D1
- De flesta instruktioner använder då minnesadresser
 - Addressberäkning behöver göras för alla instruktioner
- Precis som för avkodning av OPCODE-bitarna
- Utöka maskinkodsinstruktionen med bitar för adresseringsmode
 - Antar allt får plats på en adress i minnet

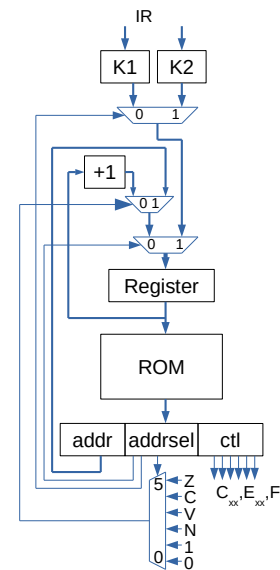
Op-code	Adr-mode	M eller T
---------	----------	-----------

Jämför M68000 (16-bit brett minne)

- Maskininstruktionen kan vara olika lång beroende på adresseringsmode (D0, D1 och A0 är register)
 - Register 0xC081 AND D1,D0 ; D0 = D0 AND D1
 - Omedelbar 0x0280 AND #\$1234567,D0 ; D0 = D0 AND 0x01234567
0x0123
0x4567
 - Absolut 0xC0B9 AND \$1234567,D0 ; D0 = D0 AND Minne[0x01234567]
0x0123
0x4567
 - Indirekt 0xC090 AND (A0),D0 ; D0 = D0 AND Minne[A0]
 - Relativ 0xC0A8 AND 4(A0),D0 ; D0 = D0 AND Minne[A0+4]
0x0004
- Vissa adresseringsmoder kräver fler läsningar av programminnet.
 - Parametrar och konstanter i efterföljande programminnesadresser
 - Om flera adresser behöver PC påverkas beroende på adresseringsmode

Adresseringsmoder

- Adresseringsmode kräver avkodning
 - Många möjliga val, används samma sätt som för avkodning av opcode
- Op-code | Adr-mode | M eller T
- Lägg till K2 som väljer olika mikrokodsrutiner beroende på adresseringsmode
 - Beräkna slutlig minnesadress, spara i t ex MAR
 - Mikrokoden kan då förutsätta att MAR redan pekar på rätt minnesadress

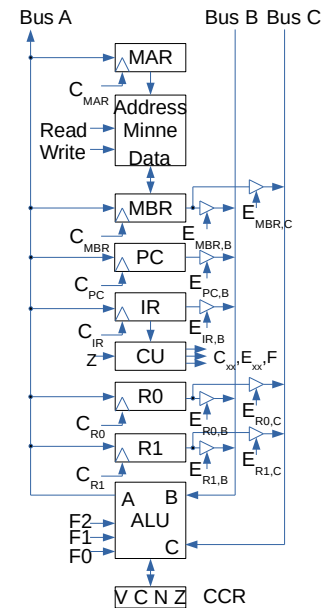


Exekvering av maskininstruktion, med adresseringsmode

- Total sekvens består av tre delar
 - Del 1a Hämta instruktion till IR, räkna upp PC
 - Del 1b Beräkna adress för argument baserat på adresseringsmode, placeras i MAR
 - Del 2 Utför operation baserat på opcode. Minnesadress till argument finns i MAR
- MAR pekar på adress till värdet (efter del 1b slutförts)
 - Register: Värdet inte lagrat i minnet, måste hanteras speciellt (använder inte MAR)
 - Omedelbar: nästa adress i programminnet (PC), öka även PC! Gäller ifall omedelbar adresseringsmode använder extra ord i programminnet för konstanten
 - Direkt: argument i maskininstruktion
 - Indirekt: registervärde
 - Offset: registervärde + argument

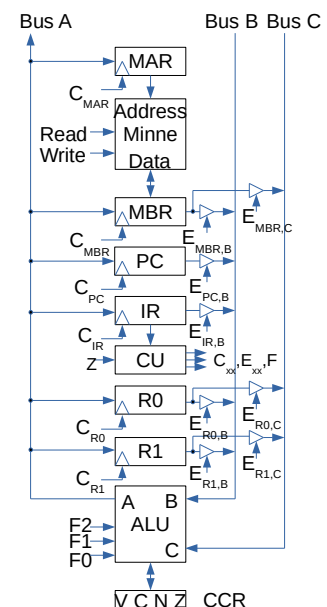
Adresseringsmoder, implementation efter del 1a

- Sekvens i mikroprogrammet efter del 1a (uprogaddr = mikroprogramadress)
 - IR innehåller aktuell maskininstruktion, PC pekar på nästa
 - 5 IR-K2 -> uprogaddr ; del 1b, avkoda Adr-mode
 - 23 PC -> MAR, PC=PC+1, IR-K1 -> uprogaddr ; Omedelbar
 - 24 IR -> MAR, IR-K1-> uprogaddr ; Direkt, argument är ; adress
 - 25 R1 -> MAR, IR-K1 -> uprogaddr ; Indirekt
 - 26 R1 + IR -> MAR, IR-K1 -> uprogaddr ; offset register
 - 27 Read ; Exempel ADD (dvs K1 för ADD opcode = 27)
 - 28 MBR ADD R0 -> R0, 0 -> uprogaddr
- Inte angivit explicit E, C och F2-F0.
 - Add-version ovan enbart för omedelbar, direkt, indirekt och offset register adress
 - ADD => Skicka ut R0 på bus C, MBR på bus B



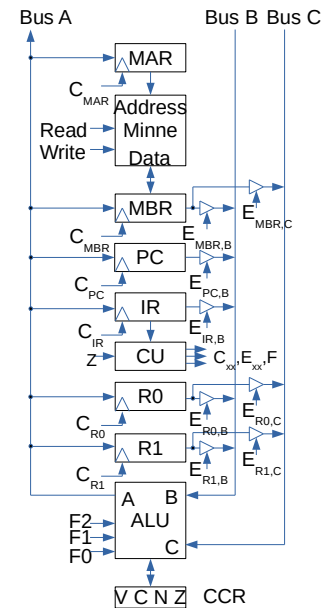
Alternativa lösningar till arkitekturen

- Kan kanske minska antal bussar (ta bort C)
 - Kräver något sätt att ge två olika indata vid addition och subtraktion
 - Använd ett extra mellanvärdesregister istället
 - Kostar mer tid (flytta till mellanregister innan operation)
- Kan öka antal bussar (A1 och A2)
 - Behöver fler vägar från utsignaler (Exx) till bussar
 - Lägg multiplexer parallellt med ALU
 - Möjliggör snabbare exekvering
 - Flytta värde samtidigt med beräkning i ALU
 - Mer hårdvara krävs
 - Inklusive längre mikrokodsinstruktionsord



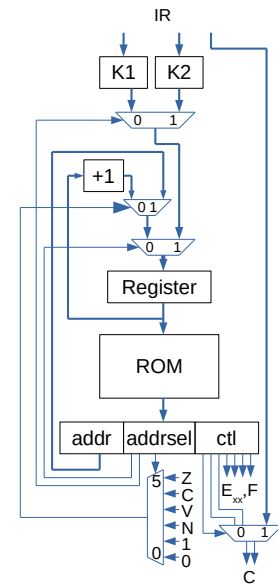
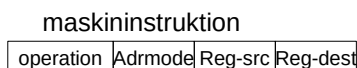
Alternativa lösningar till arkitekturen, forts.

- Komplexare register
 - PC som kan räkna nästa adress utan att använda ALU
 - Laddbar räknare
 - SP med automatisk upp/nedräkning
- Minimera antal kontrollbitar
 - Avkodare för generering av EXX,B
 - 3 bitar räcker (5 olika källor)
 - Sparar då 2 bitar
 - Samma kan göras även för CXXX
 - Begränsar då möjligheten att skriva samma värde till flera register samtidigt (ovanligt?)
 - Vertikal mikroprogrammering istället för horisontell



Stöd för fler register

- Fler register => fler dubbleringar av mikrokod med små ändringar för respektive register
 - Ineffektivt
- Låt register anges som några bitar i maskinkoden (assemblerade instruktionen)
 - Lägg till multiplexer för att kunna välja registerval
 - Kräver ytterligare bit i mikrokodsordet
 - Minskar total mängd mikrokod (en rutin för alla register)
 - Samma sak kan göras som för buss-enable signaler (dvs vertikal mikrokodning av E_{xx}) för att använda få bitar i maskininstruktionen.



Viktiga begränsningar för mikroprogram

- Ordbredd på mikroprogram ökar om max antal rader i mikroprogram ökar
 - Fler bitar behövs för adressfältet
- Om varje maskininstruktion utför mer nyttigt arbete, desto färre antal instruktioner behövs i applikationen
 - Ger bättre prestanda då hämtning av maskininstruktion inte utför något nyttigt arbete, bara tar tid
 - Kräver mindre programminne för applikationen
 - Allt svårare bygga kompilatorer som kan utnyttja komplicerade instruktioner
 - Begränsat möjligt antal olika instruktioner för given ordlängd

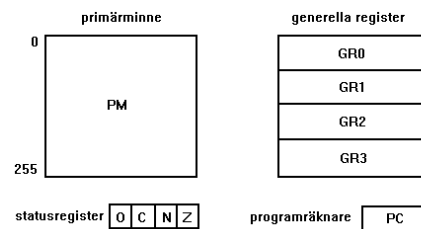
Historisk trend

- Antal instruktioner i mikroprocessorer ökar fortfarande
 - Specialinstruktioner för grafik, kodning, flyttal etc.
- Begränsning i antal möjliga instruktioner löstes genom prefix-instruktioner respektive större ordlängd/längre instruktioner
 - Ex: Speciell maskininstruktion som gör att efterföljande maskininstruktion använder en alternativ mikrokod för att tolkas
 - Ex: Prefix i x86-datorer (PC)
 - Ex: Speciell maskininstruktion som gör att registren i efterföljande instruktion byts mot annan uppsättning
 - Ex: IX och IY-register i Z80
 - Ex: Speciell maskininstruktion som byter mode (ersätter i princip mikrokodsminnet med ett annat) för alla instruktioner som följer
 - Ex: ARM har multipla instruktionsuppsättningar: ARM, THUMB etc.
 - Ordlength och prefix påverkar både storlek på applikationen och prestanda
 - Prefix undviks ofta numera, fix instruktionslängd vanligare

Lab 4 mikroprogrammering

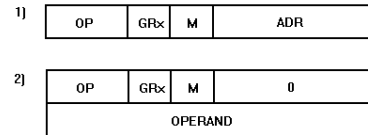
Introduktion laboration 4 (MIA)

- Simuleringsmodell för övning på mikroprogrammering
 - Fördefinierad datorarkitektur med en databuss
- Maskinspråksmodell
 - Primärminne (256 ord a 16 bitar)
 - 4 generella register
 - PC
 - 4 flaggor (OCNZ)
 - 16-bitars databuss, 8-bitars addressbuss



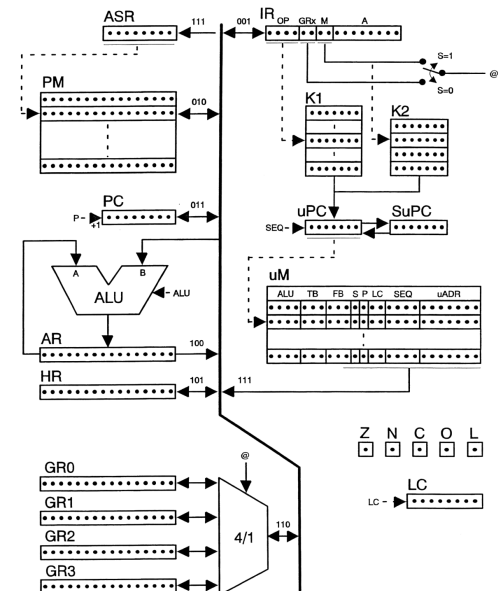
MIA maskininstruktionsformat

- 2 Instruktionsformat
 - Ett 16-bitars ord
 - Ett 16-bitars ord samt en 16 bitars operand
 - Inte samma som i exemplen tidigare!
- OP anger operation
- GRx anger vilket generellt register ska användas
- M anger adresseringsmode
- ADR minnesaddress eller offset vid hopp



Laboration intern arkitektur mikroprogrammering (MIA)

- 1 delad databuss
- 1 sändare och 1 mottagare per överföring på bussen
 - Vertikal mikroprogrammering
- Inget MBR register
- 1 hjälpregister (HR)
- Mikroprogram kan använda 1 nivå av subrutinanrop
 - SuPC register kan lagra återhopsadress i mikrominnet



Mikroinstruktionsformat

- ALU styr ALU:ns funktion
- TB anger källan till bussens värde
- FB anger vart bussens värde sparas
- S Välj M eller GRx fält i maskininstruktionen
- P Räkna upp PC
- LC Loopräknare i mikrokoden
- SEQ styr eventuella hopp i mikrokoden
- uADR måladdress vid vissa hopp i mikrokoden

ALU	TB	FB	SPLC	SEQ	uADR
-----	----	----	------	-----	------

Laborationens syfte

- Träna och förstå hur mikroprogrammering fungerar
 - Tentor kan innehålla en liknande programmeringsuppgift...
- Implementera några få instruktioner
- Kör ett enkelt summeringsprogram med instruktionerna
- Bygg ett maskinkodsprogram för sortering mha era implementerade instruktioner
 - Extra instruktioner behövs och egna specialinstruktioner tillåtna
- Tävling...
 - Se labbanvisningen
 - Vinnande labbgrupp vinner: ???

Jämförelse maskinkod och mikrokod

- Programmeringsmässigt ganska lika
 - Kod tolkas steg för steg, hopp kan göras i sekvensen, allt har en adress
- Mikrokod mer parallell till sin natur
 - Kan få flera saker att utföras i samma klockcykel
- Maskinkod mer generell
 - Arkitekturen internt i processorn kan ändras utan att maskinkoden skrivs om
 - Kan återanvända all tidigare skriven och kompilerad programvara
 - Färre detaljer att hålla ordning på

Avbrott och mikrokod

- Avbrottsingång blir ytterligare en insignal till styrenheten
 - Påverkar sekvensen av steg
 - Testas lämpligen först i hämtfasen (som en flagga)
 - Avbrott bryter inte instruktionen mitt i
- Alternativ sekvens om avbrott aktivt när nästa instruktion ska hämtas
 - Spara PC på stack
 - Spara statusregister på stack
 - Hämta/sätt adress till avbrottsrutin
 - Spärra så avbrott inte sker igen på nästa instruktion

