



UNIVERSITAT
POLITÈCNICA
DE VALÈNCIA



Escola Tècnica
Superior d'Enginyeria
Informàtica

Escola Tècnica Superior d'Enginyeria Informàtica
Universitat Politècnica de València

Desarrollo de un Procesador de Altas Prestaciones para una Arquitectura Multinúcleo en FPGA #3

TRABAJO FIN DE GRADO
Grado en Ingeniería Informática

Autor:
Raúl Lozano Torres

Tutores:
José Flich Cardo
Xavier Molero Prieto
Pedro López Rodríguez

13 de julio de 2015

Resumen

En este trabajo se diseña e implementa un procesador con ejecución fuera de orden siguiendo como modelo el algoritmo de Tomasulo. El procesador es reconfigurable y permite tanto la instanciación de un número variable de unidades funcionales y recursos como la obtención de diferentes configuraciones, cada una con una relación prestaciones/recursos distinta. El procesador se está integrando en la arquitectura PEAK desarrollada en el Grupo de Arquitecturas Paralelas (GAP) del Departamento de Informática de Sistemas y Computadores (DISCA) de la Universitat Politècnica de València (UPV).

El procesador incluye todos los componentes esenciales para su completa operatividad así como soporte para un conjunto amplio del juego de instrucciones de la arquitectura MIPS32. Cabe añadir que todos los componentes se han diseñado e implementado por completo en el marco del presente trabajo.

El trabajo incluye el diseño de tests de prueba y diferentes programas para verificar y validar cada componente y las diferentes configuraciones finales del procesador. Por otro lado, se ha sintetizado cada uno de los componentes con el fin de obtener los recursos que necesita para su implementación en un sistema FPGA. A lo largo del desarrollo del trabajo se han utilizado herramientas comerciales como Vivado de Xilinx, simuladores (QtSpim) y software de control de versiones (Git).

Palabras clave: procesador, PEAK, FPGA, multinúcleo, configurable.

Resum

En aquest treball es dissenya i implementa un processador amb execució fora d'ordre seguint com a model l'algorisme de Tomasulo. El processador és reconfigurable i permet tant la instanciació d'un nombre variable d'unitats funcionals i recursos com l'obtenció de diferents configuracions, cadascuna amb una relació prestacions/recursos diferent. El processador s'està integrant en l'arquitectura PEAK desenvolupada en el Grup d'Arquitectures Paral·leles (GAP) del Departament d'Informàtica de Sistemes i Computadors (DISCA) de la Universitat Politècnica de València (UPV).

El processador inclou tots els components essencials per a la seua completa operativitat així com suport per a un conjunt ampli del joc d'instruccions de l'arquitectura MIPS32. Cal afegir que tots els components s'han dissenyat i implementat per complet en el marc del present treball.

El treball inclou el disseny de tests de prova i diferents programes per a verificar i validar cada component i les diferents configuracions finals del processador. D'altra banda s'ha sintetitzat cadascun dels components amb la finalitat d'obtenir els recursos que necessita per a la seua implementació en un sistema FPGA. Al llarg del desenvolupament del treball s'han fet servir diverses ferramentes comercials com ara Vivado de Xilinx, simuladors (QtSpim) i programari de control de versions (Git).

Paraules clau: processador, PEAK, FPGA, multinucli, configurable.

Abstract

This project involves the design and implementation of a processor with out-of-order execution using the Tomasulo algorithm. The processor is configurable, allowing a variable number of resources and functional units. Different configurations can be created, each with a different performance/resource ratio. The processor is being integrated into the PEAK architecture developed by the Grupo de Arquitecturas Paralelas (GAP) del Departamento de Informática de Sistemas y Computadores (DISCA) de la Universitat Politècnica de València (UPV). PEAK is a multi-core architecture for multi-FPGA development environments and prototyping.

The processor includes all the essential components and is fully operational along with support for a wide array of the MIPS32 architecture instruction set. All components have been designed and implemented as part of this project.

A multitude of tests and programs have been designed to verify and validate each component along with the different configurations of the processor. The synthesis of each of the components and the processor (in its different configurations) has also been performed with the goal of obtaining the resource usage on a FPGA system. During the development of this project different commercial tools have been used such as Xilinx Vivado, simulators (QtSpim) and version control software (Git).

Keywords: processor, PEAK, FPGA, multicore, configurable.

Índice de abreviaturas

- ALU (*Arithmetic Logic Unit*), Unidad aritmético-lógica.
- BRANCH (*Branch*), Unidad de salto condicional.
- BTB (*Branch Target Buffer*), Predictor de saltos.
- BUS (*Bus*), Canal de comunicaciones.
- CAS (*Controlled Adder Subtractor*), Sumador-restador controlado.
- CISC (*Complex Instruction Set Computer*), Computador con Conjunto de instrucciones complejas.
- CLA (*Carry-Lookahead Adder*), Sumador con anticipación del acarreo.
- COMMIT (*Commit*), Unidad de confirmación.
- CPA (*Carry Propagation Adder*), Sumador con propagación serie del acarreo.
- CPU (*Central Processing Unit*), Unidad central de procesamiento.
- CSA (*Carry Save Adder*), Sumador con acarreo almacenado.
- DEC (*Decoder*), Decodificador de instrucciones.
- DISCA (*Department of Computer Engineering*), Departamento de Informática de Sistemas y Computadores.
- EX (*Execute*), Etapa de ejecución.
- FPGA (*Field Programmable Gate Array*), Dispositivo de puertas lógicas programables.
- FPU (*Floating Point Unit*), Unidad de coma flotante.
- GAP (*Parallel Architectures Group*), Grupo de Arquitecturas Paralelas.
- GPR (*General Purpose Register*), Registro de propósito general.
- HDL (*Hardware Description Language*), Lenguaje de descripción de hardware.
- ID (*Instruction Decode*), Etapa de decodificación de instrucciones.
- IDE (*Integrated Development Environment*), Entorno integrado de desarrollo.
- IF (*Instruction Fetch*), Etapa de búsqueda de instrucciones.
- IPC (*Instruction Per Cycle*), Instrucciones por ciclo.
- L1 (*First Level Cache*), Memoria cache de primer nivel.
- LUT (*Lookup Table*), Tabla de consulta.
- MEM (*Memory*), Unidad de memoria.
- MUX (*Multiplexor*), Multiplexor.
- NaN (*Not A Number*), No es un número.

PC (*Program Counter*), Contador de programa.

QNaN (*Quiet Not A Number*), NaN de tipo silencioso.

RAM (*Random Acces Memory*), Memoria de acceso aleatorio volátil.

RAW (*Read after write*), Lectura después de escritura.

RB INT (*Integer Register Bank*), Banco de registros de enteros.

RB FP (*Floating Point Register Bank*), Banco de registros de coma flotante.

RISC (*Reduced Instruction Set Computer*), Computador con Conjunto Reducido de Instrucciones.

ROB (*Re-Order Buffer*), Cola de reordenación de instrucciones.

RR (*Round Robin*), Árbitro de selección cíclico.

RS (*Reservation Station*), Estación de reserva.

SNaN (*Signalling Not A Number*), NaN con señalización.

WAR (*Write after Read*), Escritura después de lectura.

WAW (*Read after Write*), Escritura después de escritura.

WB (*Writeback*), Etapa de escritura de resultados.

Índice general

1. Introducción	1
1.1. Contexto y Motivación	1
1.2. Objetivos	3
1.3. Estructura de la Memoria	3
1.4. Uso de la Bibliografía	4
2. Conceptos Previos	7
2.1. La Codificación IEEE 754	7
2.2. La Arquitectura MIPS	8
2.2.1. Formato de las Instrucciones	10
2.3. Ejecución de Instrucciones	11
2.3.1. Ejecución Dinámica de Instrucciones	11
2.3.2. Algoritmo de Tomasulo	12
3. Entorno de Trabajo	15
3.1. Xilinx Vivado	15
3.2. QtSpim	17
3.3. Git	18
3.4. log2chronogram	19
4. Visión General del Procesador	21
4.1. La Ruta de Datos	21
4.2. El flujo de datos	24
4.3. Configuraciones del Procesador	25
5. Diseño de Componentes	27

5.1. Unidad de Descodificación	27
5.1.1. Fases Internas de la Descodificación	27
5.1.2. Comportamientos Especiales	33
5.2. Ejecución Fuera de Orden	33
5.3. Instrucciones de Salto	36
5.3.1. Comportamiento del salto	37
6. Verificación y Resultados	39
6.1. Resultados de Ejecución	39
6.1.1. Pruebas Exhaustivas	40
6.2. Síntesis de las Configuraciones del Núcleo	42
6.3. Síntesis de los Componentes Específicos	45
6.3.1. Descodificador	45
6.3.2. ROB	48
6.3.3. BRANCH	50
7. Conclusiones	53
7.1. Contratiempos y problemas sufridos	53
7.2. Consideraciones finales	54
7.3. Ampliaciones y trabajo futuro	55
Bibliografía	56
Apéndice	58
A. Interconexión de Módulos	59
A.1. RS	59
A.2. BUS	61
A.3. DEC	62
A.4. ROB	64
A.5. BRANCH	66
A.6. COMMIT	66
A.7. ALU	67
A.8. FPU	68
A.9. MEM	69

A.10.BTB	69
A.11.RBint y RBfp	70
B. Tabla de casos especiales en la FPU	71
C. Códigos de prueba	73
C.0.1. AXPY	73
C.0.2. Cálculo de π	74

Índice de figuras

2.1. Coma flotante de simple precisión	7
2.2. MIPS	8
2.3. Formato I	10
2.4. Formato J	10
2.5. Formato R	10
3.1. Vivado	16
3.2. Proyecto Vivado	17
3.3. QtSpim	18
3.4. git	19
4.1. Estructura de la ruta de datos dividida en grupos	22
4.2. Resumen flujo de datos	25
5.1. Esquemático DEC	28
5.2. Descodificadores en cascada	32
5.3. Estructura ROB	34
5.4. Comportamiento del ROB	35
5.5. Esquemático del módulo BRANCH	36
6.1. Resultados del bucle <i>axy</i>	41
6.2. Resultados del programa π	42
6.3. Síntesis en tablas <i>LUT</i> de la configuración G	43
6.4. Síntesis de los registros de la configuración G	44
6.5. Síntesis de las diferentes configuraciones en tablas <i>LUT</i>	44
6.6. Síntesis de los registros del núcleo en cada configuración	45
6.7. Síntesis de los LUT del descodificador con la configuración G	46

6.8. Síntesis del DEC con diferentes configuraciones	47
6.9. Ejemplo de ejecución con procesador de dos vías	47
6.10. Ejemplo de ejecución con procesador de cuatro vías	48
6.11. Síntesis del ROB con la configuración G	49
6.12. Comparación en LUT de diversas configuraciones del ROB	49
6.13. Comparación en registros de diversas configuraciones del ROB	50
6.14. Síntesis de los LUT del BRANCH con la configuración G	51
6.15. Ejemplo de ejecución de un programa con instrucciones de salto	52

Índice de tablas

3.1. Descripción de los comandos básicos de Git	19
5.1. Relación RS-Operador	30
5.2. Operaciones soportadas BRANCH	38
5.3. Relación BRANCH - BTB	38
6.1. Pruebas realizadas	39
6.2. Descripción de las configuraciones del núcleo	40
B.1. Casos especiales en la FPU	72

CAPÍTULO 1

Introducción

En el presente trabajo se ha implementado un procesador con ejecución fuera de orden y especulación, siguiendo la arquitectura base MIPS. Por otra parte, para poder estudiar en profundidad el comportamiento de este nuevo procesador, se ha parametrizado toda la arquitectura para así poder activar o desactivar los componentes que se quieran en cualquier momento y estudiar diferentes configuraciones. En concreto se han definido hasta siete configuraciones del procesador distintas, cada una con un número de recursos y prestaciones diferentes.

La configuración más completa está compuesta por cuatro descodificadores con una cola de reordenación de treinta y dos entradas, cuatro buses, cuatro unidades de confirmación, cuatro unidades aritméticas así como dos unidades de coma flotante con varias estaciones de reserva. También se incluyen bancos de registros para números enteros y de coma flotante.

Otro aspecto importantes del procesador es que soporta instrucciones de coma flotante, implementa predicción de salto, y por último, también cuenta con soporte de desambiguación de memoria.

Cabe destacar que este trabajo ha sido llevado a cabo por un grupo de cuatro miembros. Durante todo el proyecto se ha trabajado en equipo, especializándose cada uno de los componentes del grupo en una parte específica. La validación y ejecución final del procesador (en sus diferentes versiones), se ha realizado conjuntamente entre todo el equipo.

1.1 Contexto y Motivación

El trabajo está relacionado con el desarrollo de la arquitectura PEAK, que se está implementando en el Grupo de Arquitecturas Paralelas (GAP) del Departamento de Informática de Sistemas y Computadores (DISCA) de la Universitat Politècnica de València. PEAK es una arquitectura de procesador multinúcleo con

memoria compartida. El objetivo de PEAK es el uso de técnicas de emulación en sistemas FPGA para la investigación (así como para la docencia) en temas de diseño de nuevas arquitecturas de procesador multinúcleo. PEAK permite múltiples variantes en el diseño de la arquitectura, partiendo de la definición de los núcleos, definiendo completamente el procesador, la jerarquía de memoria y la gestión de los recursos del procesador, los protocolos de coherencia entre memorias cache y, así mismo, define el modelo de programación y el protocolo de acceso al sistema desde un computador externo.

Uno de los principales motivos para la definición y uso de PEAK es el soporte, en temas de investigación, de modelos de gestión avanzada de núcleos y memoria cache en sistemas multinúcleo. Así, el denominado concepto *capacity computing* define el uso particionado de recursos (núcleos y memorias cache) de un procesador multinúcleo, asignando cada partición a una aplicación diferente. De este modo, se permite que el procesador ejecute aplicaciones de forma concurrente sobre recursos disjuntos, permitiendo un aislamiento perfecto y así proveyendo de características de seguridad y privacidad entre aplicaciones, además de garantizar prestaciones al no tener interacciones entre aplicaciones. PEAK, para ello, define protocolos de coherencia y mecanismos de encaminamiento y reconfiguración a nivel de red dentro del procesador, que gestionados desde la capa software de control, permiten obtener tales características.

Actualmente se está trabajando en la arquitectura PEAK con el objetivo de obtener un procesador de 256 núcleos con las características anteriores. Este proyecto está enmarcado en un convenio entre la UPV y una empresa multinacional china. El objetivo del proyecto es aplicar el concepto de *capacity computing* en sistemas con un elevado número de núcleos. Adicionalmente, la arquitectura PEAK se está utilizando como punto de partida para un proyecto europeo en el contexto de HPC (*High-performance Computing*), el cual arranca en octubre del 2015. En dicho proyecto se pretende utilizar el concepto de *tile* que define la arquitectura PEAK con el objetivo de que cada *tile* tenga núcleos especializados en diferentes tareas y, sobre todo, que tengan características de prestaciones y consumo distintas. Por ejemplo, los procesadores definidos en esta memoria se pueden instanciar en diferentes *tiles* y cada uno de ellos con un número de recursos distinto (número de vías, números de unidades de FPU, etc). El objetivo del proyecto es el de implementar una asignación adecuada de aplicaciones a recursos con el fin de obtener una relación prestaciones/consumo óptimo para cada momento. Es por lo tanto, dentro de este sistema, donde se enmarca el trabajo descrito en esta memoria.

Por otro lado, desde que se comenzó a extender su uso, las FPGA (*Field Programmable Gate Array*) se están utilizando para todo tipo de propósitos. Gracias a estos dispositivos podemos prototipar y estudiar el comportamiento de los diseños digitales que creamos conveniente sin tener que implementar en silicio el diseño cada vez que hagamos una pequeña variación, ofreciendo la posibilidad de una depuración más rápida.

1.2 Objetivos

A continuación se muestran los objetivos parciales que se fijaron inicialmente para el proyecto.

- El objetivo principal del trabajo es diseñar e implementar las unidades necesarias para obtener un procesador operativo. La implementación se realizará mediante el lenguaje Verilog.
- Instrucciones de diferentes tipos: lectura/escritura en memoria y registros, aritmético-lógicas y de salto.
- Facilitar la reconfiguración del núcleo de procesamiento permitiendo otorgar más o menos recursos a la arquitectura, como pueden ser múltiples unidades aritmético-lógicas o cambiando el número de estaciones de reserva que tiene cada operador.
- Segmentar las unidades aritmético-lógicas y de memoria para soportar la ejecución de múltiples instrucciones en paralelo y soportar la desambiguación de memoria.
- Realizar algunos programas de prueba en ensamblador para ejecutarlos sobre la arquitectura y verificar el correcto funcionamiento de la implementación.
- Sintetizar el procesador y realizar un análisis sobre el espacio que ocupará cada componente de la arquitectura en un sistema FPGA. Esta parte se realizará sobre diferentes configuraciones del núcleo de procesamiento asignando más o menos recursos y observando las diferencias.
- Adaptar e incorporar el procesador en la arquitectura PEAK con el fin de utilizarlo como procesador base en un sistema FPGA.

1.3 Estructura de la Memoria

La memoria del presente trabajo se compone de seis capítulos, que procedemos a exponer a continuación:

- **Capítulo 1, Introducción:** Este capítulo expone la motivación, el contexto en el cual se ha basado el desarrollo del proyecto, así como los objetivos a abarcar.
- **Capítulo 2, Conceptos previos:** Se exponen los conocimientos necesarios para el debido entendimiento y comprensión de los temas que se abordan en esta memoria.

- **Capítulo 3, Entorno de trabajo:** En este apartado se detallan las herramientas utilizadas durante la realización del trabajo, indicando las ventajas que aportan y el porqué de su utilización.
- **Capítulo 4, Visión general del procesador:** Se muestra el conjunto de componentes para el correcto funcionamiento del procesador así como las tareas que efectúan y su interconexión.
- **Capítulo 5, Diseño de componentes específicos:** Se detallan los módulos que se han desarrollado por cada uno de los miembros específicos del equipo.
- **Capítulo 6, Verificación y resultados:** Se procede a realizar una serie de pruebas para verificar la implementación realizada, analizando a su vez la eficacia del producto final en términos de prestaciones y consumo de recursos.
- **Capítulo 7, Conclusión:** En este capítulo se detallan los objetivos cumplidos y los posibles trabajos futuros y ampliaciones.

Puesto que este trabajo se ha realizado en grupo por los alumnos Francisco Guaita, Mark Holland, Raúl Lozano y Tomás Picornell, además de la descripción del módulo asignado a cada uno realizada en el capítulo 5, cada uno de los componentes expone en la última sección del capítulo 6 y una visión particular, a partir del trabajo individual realizado.

Finalmente, se incluyen varios anexos al final de la memoria, en los cuales se detallan el interfaz de los diferentes módulos que componen el núcleo de procesamiento y los programas de prueba empleados.

1.4 Uso de la Bibliografía

Durante el trabajo nos hemos apoyado en múltiples materiales bibliográficos de los cuales aquí se destacan algunos, así como la relación que estos guardan con las diferentes partes del proyecto.

- Inicialmente, en aras a situarnos dentro del contexto histórico de los microprocesadores MIPS32, hacemos uso de la referencia bibliográfica [9] que es una entrada de la Wikipedia donde se habla de los procesadores MIPS en general.
- A su vez, como uno de los objetivos de este trabajo es construir un procesador con ejecución fuera de orden, nos basamos en las estructuras definidas en los libros de Hennessy y Patterson sobre arquitectura de computadores [6, 7]. También hacemos uso del manual oficial de MIPS que introduce la arquitectura MIPS32 [10].

-
- Además, con tal de poder descodificar las instrucciones y ejecutarlas sobre nuestra arquitectura, se han seguido las codificaciones definidas en los manuales oficiales de MIPS que cubren el conjunto de instrucciones que soporta la arquitectura MIPS32 [11, 12].
 - Puesto que nuestro sistema tiene soporte para instrucciones de coma flotante debemos seguir el estándar oficial de la organización IEEE que se puede consultar en [8].
 - De manera similar, para algunos detalles concretos del diseño de la arquitectura, expresamente para la unidad aritmético-lógica, se ha consultado la referencia [14].
 - A la hora de implementar un programa que aproximara el número π se utilizó como referencia [16].
 - Finalmente, para resolver dudas respecto al uso de las herramientas utilizadas durante la composición de este proyecto consultamos el libro oficial de Git [5] donde introducen todos los conceptos con ejemplos, la documentación oficial del programa PCSPIM [13] que contiene toda la información necesaria para su uso y por último la guía de usuario de Vivado [15] proporcionado por Xilinx.

CAPÍTULO 2

Conceptos Previos

En este capítulo se presenta un breve resumen de los conceptos básicos relacionados con el trabajo desarrollado.

2.1 La Codificación IEEE 754

Este estándar surgió a causa de las diferentes formas de implementar la coma flotante en los grandes computadores en torno al año 1976. A causa de ello, se celebraron reuniones del IEEE (*Institute of Electrical and Electronics Engineers*) desde 1977 hasta 1985 que fue cuando se hizo oficial el estándar IEEE 754.

Dicho formato sirve para cálculos definidos sobre números reales (*float* y *double* en alto nivel). Además, especifica cómo deben representarse los números en coma flotante con simple precisión (32 bits) o doble precisión (64 bits), y también cómo deben realizarse las operaciones aritméticas entre ellos.

Esta notación exponencial nos permite representar rangos muy grandes de números con un número limitado de bits. Un número en coma flotante de simple precisión se almacena en una palabra de 32 bits tal y como se muestra en la Figura 2.1.

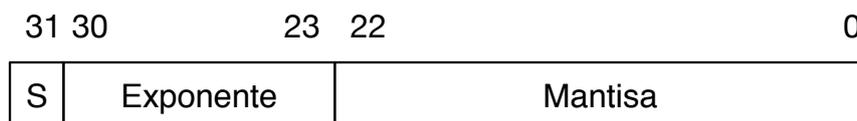


Figura 2.1: Distribución de los bits en coma flotante de simple precisión

El primer bit es el bit de signo (S), los siguientes ocho son los bits del exponente (E) y los 23 restantes son la mantisa o fracción (M). Un número cualquiera

X representado en notación exponencial se puede escribir como:

$$X = (-1)^S \times 1.M \times 2^{E-127}$$

2.2 La Arquitectura MIPS

Las siglas MIPS (*Microprocessor without Interlocked Pipelines Stages*) hacen referencia a la familia de microprocesadores desarrollados por MIPS Technologies, con arquitectura RISC (*Reduced Instruction Set Computer*).

Los procesadores MIPS fueron creados por un equipo con John L. Hennessy a la cabeza, en la Universidad de Stanford.

Tras dejar la universidad de Stanford, Hennessy funda la compañía MIPS Computer Systems con la que crea el primer modelo de CPU comercial conocido como R2000, el cual disponía de 32 registros de propósito general. Sin embargo, no contaba con soporte para instrucciones de coma flotante, con lo cual, para poder añadir este comportamiento, era necesario añadir el chip R2010.

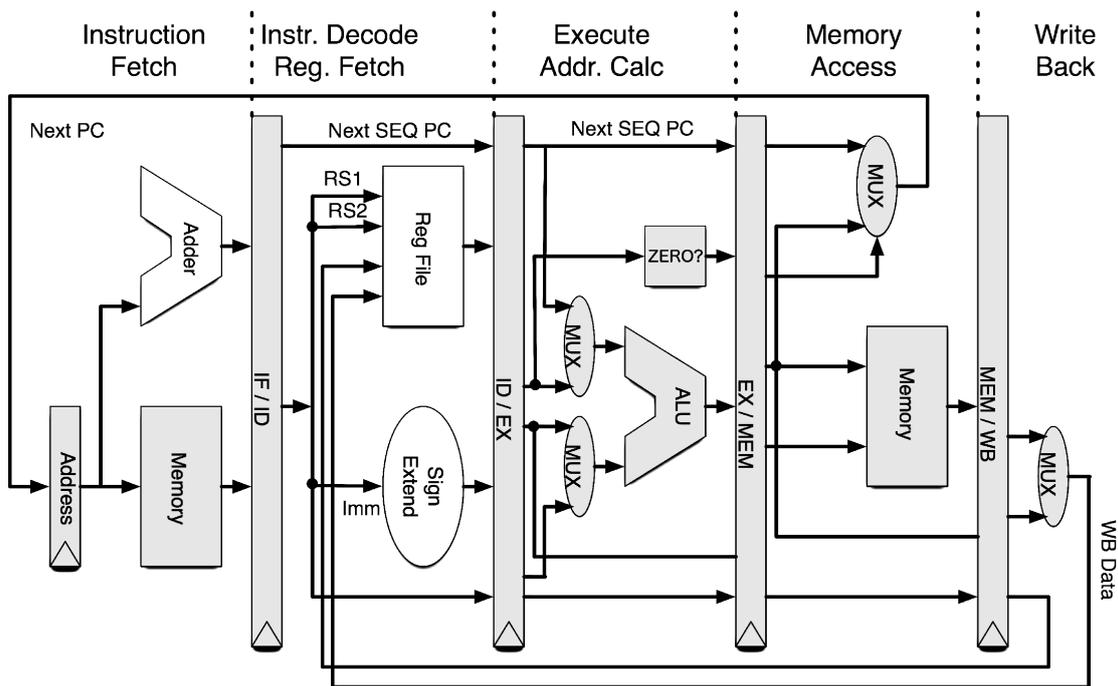


Figura 2.2: Ruta de datos de la arquitectura MIPS donde se muestran las unidades que la componen así como la relación entre estas

Poco después con el nuevo modelo R3000, que sería el sucesor del R2000, añadió una nueva memoria cache de 32 KB, además de un soporte de coherencia de cache, lo que lo hacía idóneo para el uso de varios núcleos. Un ejemplo de utilización que se le dio a este procesador fue en la consola Sony PlayStation.

El siguiente modelo de la serie, el R4000, fue presentado en el año 1991, el cual amplió el juego de instrucciones para dar soporte a una arquitectura de 64 bits. Es en esta serie donde se integra por completo el chip de operaciones de coma flotante. También se aumentó la frecuencia de reloj del modelo anterior y se perfeccionó la técnica de segmentación para lograr este aumento. Poco después del lanzamiento de dicho modelo y debido a la mala situación de la empresa, MIPS Computer Systems fue comprada por SGI, fecha a partir de la cual se comienzan a otorgar licencias de algunos de sus productos a terceros.

La consolidación del sistema de licencias MIPS se consolida a finales del siglo XX con el lanzamiento de la arquitectura MIPS32 y MIPS64, de 32 y 64 bits respectivamente, que llega hasta la actualidad, siendo los núcleos MIPS unos de los más importantes dentro del mercado de dispositivos como ordenadores portátiles, descodificadores o sintonizadores de televisión.

A estos modelos se une el R5000, el cual obtiene un rendimiento mucho mayor en coma flotante que el de sus predecesores, así como el acceso a memorias cache de mayor capacidad en dos ciclos de reloj. Dicho modelo, a diferencia de los anteriores, fue implementado por la compañía Quantum Effect Devices, fundada por antiguos ingenieros de MIPS. A su vez, dicha compañía también creó las familias R7000 y R9000 diseñadas para sistemas empujados.

En 1994 se lanzó al mercado el modelo R8000, convirtiéndose en el primer diseño MIPS superescalar, capaz de procesar dos operaciones aritméticas sobre enteros y otras dos de memoria en cada ciclo de reloj mediante un diseño en seis chips que se descomponían en una unidad entera (con dos caches de 16 KB, una para instrucciones y otra para datos), una unidad de coma flotante, así como un controlador de memoria cache. El diseño incluía además dos unidades segmentadas de suma-multiplicación en doble precisión. A pesar de ser el primer diseño MIPS superescalar, su elevado coste fue uno de los causantes de su poco éxito fuera del mercado científico, lo que hizo que solo estuviera en el mercado cerca de un año.

Un año después fue lanzado el modelo R10000, cuyo diseño era en un solo chip, aumentando sensiblemente la frecuencia de reloj respecto a su predecesor. Como característica principal de este modelo cabe destacar que implementa ejecución fuera de orden, lo que permite evitar los ciclos de parada que se introducen en caso de dependencias entre las instrucciones ejecutadas, como ocurría con los demás procesadores.

Los modelos posteriores (R12000, R14000, R16000 y R16000A) se basaron en el R10000 debido a su éxito entre sus clientes, aumentando la frecuencia de reloj, así como la utilización de tecnología que permitiera reducir el área del chip al máximo posible.

En la figura 2.2, se muestra la ruta de datos completa de un procesador MIPS segmentado básico.

2.2.1. Formato de las Instrucciones

Dentro de esta arquitectura podemos distinguir tres formatos en la codificación de las instrucciones:

1. Tipo I: Son instrucciones de tipo inmediato, donde uno de los operandos es siempre un número entero codificado en 16 bits. Este formato permite dos operandos adicionales (rs y rt) codificados en registros. El código de operación (común a todos los formatos), ocupa los 6 bits de mayor peso. Este formato codifica las instrucciones aritméticas que operan con un operando inmediato, las instrucciones de carga y almacenamiento con un modo de direccionamiento desplazamiento, y las instrucciones de salto condicional con un desplazamiento de 16 bits sobre el PC.

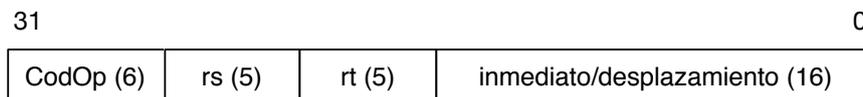


Figura 2.3: Formato de instrucciones I

2. Tipo J: Codifica instrucciones de salto incondicional. La dirección de salto se codifica como un desplazamiento de 26 bits desde el PC.

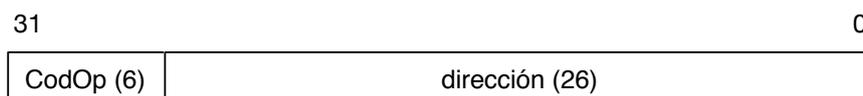


Figura 2.4: Formato de instrucciones J

3. Tipo R: Este formato es similar al tipo I, pero en este caso, las instrucciones aritméticas operan sobre datos almacenados en los registros (rd, rs y rt). Además, utiliza otros 6 bits para indicar una extensión del código de operación de la instrucción.

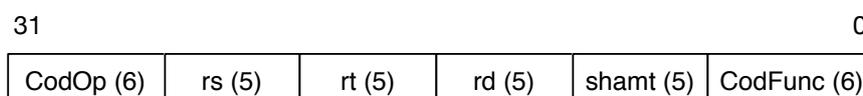


Figura 2.5: Formato de instrucciones R

2.3 Ejecución de Instrucciones

En general, un procesador a la hora de ejecutar instrucciones tiene dos formas de proceder. En un primer caso, la ejecución viene marcada por el orden en la cual están codificadas las instrucciones en el programa, mientras que en otra ese orden puede alterarse dinámicamente. En el primer modo de ejecución (el secuencial), el procesador lee la instrucción y la ejecuta, pero bloquea toda la ruta de datos si la instrucción en ejecución necesita algún operando que obtiene su resultado de una instrucción que todavía está en ejecución, por lo que el procesador se queda a la espera de este resultado, sin dejar que otras instrucciones independientes (que no precisan de ese resultado), empiecen incluso a descodificarse.

Sin embargo, si utilizamos una implementación que cambie el orden de las instrucciones dinámicamente, podemos evitar estos bloqueos innecesarios. Además, obtenemos diversas ventajas. La primera, permite que el código compilado para una ruta de datos funcione a la correctamente en otra que contenga varias vías de ejecución, por ejemplo procesadores superescalares, eliminando así la necesidad de estar recompilando el programa para diferentes arquitecturas. La segunda ventaja radica en que permite manejar algunos casos donde las dependencias son desconocidas en tiempo de compilación. Por último, permite al procesador tolerar retardos impredecibles, como por ejemplo fallos de cache.

2.3.1. Ejecución Dinámica de Instrucciones

Como se ha mencionado anteriormente, la mayor limitación de las rutas de datos con ejecución en orden es que la ruta de datos se ve bloqueada en caso de que existan dependencias con instrucciones anteriores que aún estén en ejecución. Consideremos a modo de ejemplo, el siguiente código:

```
div.d $f0,$f2,$f4    #$f0 = $f2 / $f4
add.d $f10,$f0,$f8   #$f10 = $f0 + $f8
sub.d $f12,$f8,$f14  #$f12 = $f8 - $f4
```

Fijándonos en el código anterior, la instrucción `sub.d` no puede ejecutarse porque existe una dependencia de datos entre las dos instrucciones anteriores, a pesar de que última no tiene ningún tipo de relación con las primeras.

Para permitir la ejecución fuera de orden (*out-of-order execution*), es esencial que se divida la etapa de descodificación en dos:

1. *Issue* - Descodificación de la instrucción y comprobación de existencia de riesgos estructurales (dependencias).
2. *Read operands* - Esperar hasta que los operandos estén listos, evitando así posibles conflictos.

Por tanto, hay que distinguir entre *el comienzo de la ejecución y la finalización de la ejecución*, puesto que la ruta de datos permite la ejecución de varias instrucciones al mismo tiempo; de hecho, si no se permite esta ejecución en paralelo de instrucciones, se pierde la mayor ventaja de este método. Es por ello que deberán existir múltiples unidades funcionales, a fin de dotar de paralelismo al procesador.

En resumen, la ejecución dinámica de instrucciones hace que todas las instrucciones entren en orden a la etapa *Issue*. Sin embargo, estas pueden quedarse a la espera de sus operandos (*Read operands*) o pasar a ejecución, fuera de orden, alterando en la práctica la secuencia del programa, pero no su resultado.

La técnica más usada actualmente a la hora de llevar a cabo este tipo de ejecución es el denominado algoritmo de Tomasulo, creado por Robert Marco Tomasulo mientras trabajaba en IBM, añadido al diseño del IBM 360/91, modelo del año 1967. La principal diferencia respecto a lo explicado anteriormente es que este algoritmo gestiona las antidependencias mediante la técnica del renombrado de registros, a la vez que permite la ejecución especulativa de instrucciones cuando dentro del código existen saltos y mecanismos de predicción del comportamiento de estos. Por ejemplo, si consideramos el siguiente código:

```
div.d $f0,$f2,$f4      #$f0 = $f2 / $f4
add.d $f6,$f0,$f8      #$f6 = $f0 + $f8
s.d   $f6,0($t1)       #MEM[0+$t1] = $f6
sub.d $f8,$f10,$f14    #$f8 = $f10 - $f14
mul.d $f6,$f10,$f8     #$f6 = $f10 * $f8
```

Se puede observar que si la instrucción *sub.d* produce el dato antes de que entre la instrucción *add.d* a ejecución (debido a la ejecución fuera de orden), el resultado de la *add.d* será erróneo. Este tipo de dependencia se conoce como antidependencia.

2.3.2. Algoritmo de Tomasulo

El esquema inventado por Robert Tomasulo permite ejecutar instrucciones solo cuando los operadores están disponibles, a la vez que se mantiene una ejecución fuera de orden, minimizando por lo tanto los conflictos *read-after-write* RAW, e introduciendo el renombrado de registros para minimizar también otros conflictos como pueden ser los *write-after-write* WAW y *write-after-read* WAR. Este modelo está presente en multitud de computadores modernos con las variaciones propias de la marca que produce el dispositivo, pero en rasgos generales, se sigue el algoritmo presentado.

Usando este esquema eliminamos una gran cantidad de riesgos en cuanto a dependencias. Cabe añadir que los conflictos WAR y WAW son eliminados gracias al renombrado de registros. Esta técnica, como su propio nombre indica, cam-

bia el nombre a los registros en uso, para que si estos tienen una antidependencia no afecte al resultado del programa. El método anteriormente nombrado se complementa gracias a una nueva estructura de datos llamada estación de reserva (*Reservation Stations*), que no es más que un *buffer* donde se introducen las instrucciones con sus respectivos operandos a la espera de que estos contengan un valor válido, que se obtendrán una vez la instrucción que genera dicho valor finalice su ejecución. Para un mayor detalle del algoritmo Tomasulo, se recomienda la lectura de [6].

CAPÍTULO 3

Entorno de Trabajo

En este capítulo se presentan las herramientas utilizadas para el desarrollo del trabajo así como una breve justificación de su uso y descripción de las funciones que ofrecen.

3.1 Xilinx Vivado

La herramienta más importante que se ha usado durante el proyecto es el entorno de desarrollo denominado Vivado, creado por la compañía Xilinx. Se escogió este producto debido a que se usarán FPGA proporcionadas por esta misma empresa. Vivado es un Entorno Integrado de Desarrollo que ofrece todas las herramientas necesarias para el diseño, implementación e integración de prototipos en FPGA. Al usar estas herramientas podremos:

1. Diseñar los módulos utilizando lenguaje Verilog o VHDL para después integrar el comportamiento descrito en el código, dentro de una FPGA.
2. Facilitar la tarea del programador. Vivado dispone de un analizador estático de la sintaxis del código.
3. Escribir pruebas de test (*testbench*) del código escrito anteriormente.
4. Ejecutar el diseño en un simulador usando programas de prueba para analizar el comportamiento del componente usando un cronograma y viendo en cada instante de tiempo los valores de las variables y así poder depurar el código más fácilmente.
5. Sintetizar el diseño, a la vez que se analiza la cantidad de componentes internos que usará el módulo sintetizado dentro de la FPGA.
6. Implementar finalmente el diseño en la FPGA.

En la figura 3.1 podemos apreciar la multitud de opciones que tenemos a nuestro alcance al utilizar este programa. La interfaz del programa está dividida en cuatro partes diferenciadas:

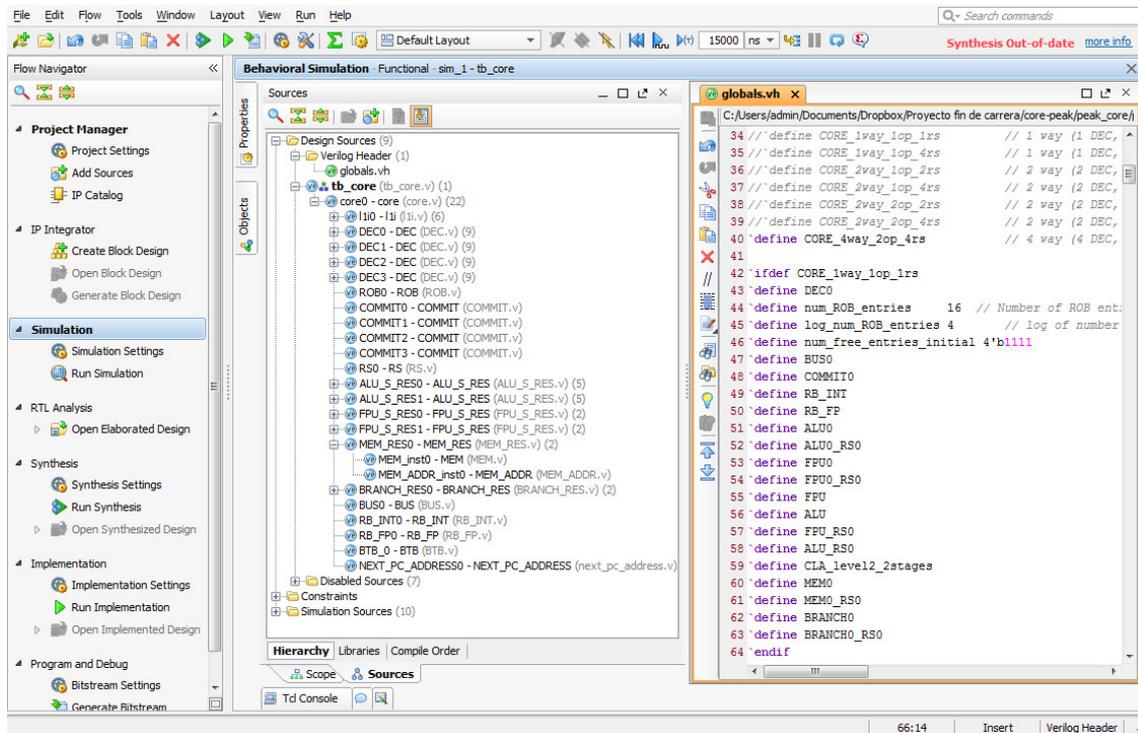


Figura 3.1: Captura de pantalla Xilinx Vivado mientras se edita un archivo

1. Barra superior, con menús y opciones, estas últimas cambian según en la etapa que estemos del desarrollo.
2. Ventana izquierda (etapa del desarrollo), según la fase en la que nos encontremos necesitamos herramientas diferentes, incluso cambiar ciertas partes de la interfaz para adecuarla a las características de la fase.
3. Ventana central, junto con la derecha, cambian según la etapa de desarrollo que esté seleccionada. En la figura 3.2 se puede observar los módulos que se han diseñado.
4. Ventana derecha, es el área principal de la interfaz, según la fase en la que se esté tiene un contenido u otro. En el caso concreto de la imagen, al estar en la etapa de simulación, esta ventana suele alternar entre contener código o un cronograma que muestra el comportamiento del diseño simulado.

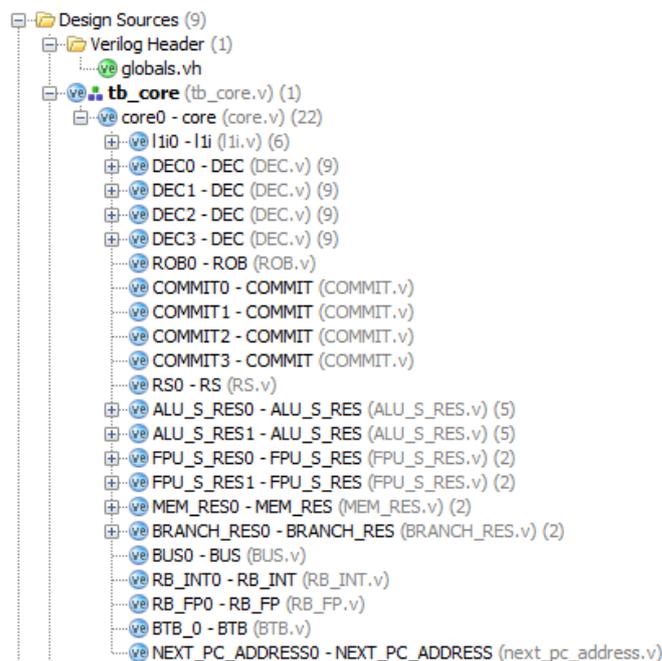


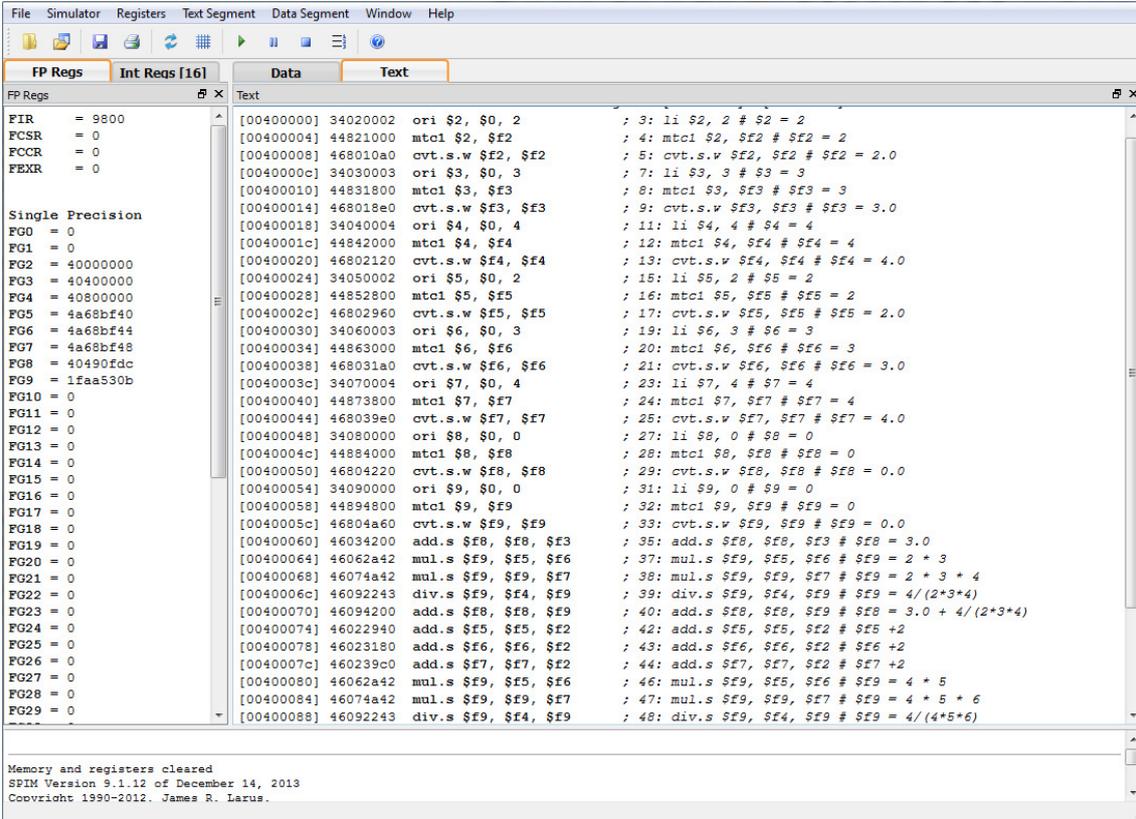
Figura 3.2: Árbol de módulos del proyecto

3.2 QtSpim

QtSpim es un simulador que ejecuta programas creados para MIPS32. Además proporciona un depurador simple, así como un conjunto mínimo de servicios del sistema operativo. A su vez, QtSpim implementa el juego de instrucciones completo de MIPS32 por lo que puede leer y ejecutar programas en lenguaje ensamblador escritos para este tipo de procesadores.

La herramienta QtSpim nos permitirá ejecutar programas MIPS32, analizando su comportamiento y comparándolo con los resultados que obtenemos en el procesador que diseñaremos en este trabajo, facilitando la tarea de depuración.

QtSpim es una versión de SPIM [13] que utiliza el *framework* Qt, facilitando así la portabilidad de su código. Como puede observarse en la figura 3.3, el contenido de los registros del procesador se ve alterado con la ejecución del programa. De esta manera, podemos comprobar si el funcionamiento del programa en el procesador diseñado es el correcto comparando la ejecución en nuestro prototipo con el obtenido en QtSpim. A su vez, también se puede ver en qué dirección de memoria están ubicadas las instrucciones, así como su codificación en código hexadecimal. Esto nos resultará útil para codificar nuestros códigos de prueba en Vivado.



```

File Simulator Registers Text Segment Data Segment Window Help
FP Regs Int Regs [16] Data Text
FP Regs
FIR = 9800
FCSR = 0
FCCR = 0
FEXR = 0
Single Precision
FG0 = 0
FG1 = 0
FG2 = 40000000
FG3 = 40400000
FG4 = 40800000
FG5 = 4a68bf40
FG6 = 4a68bf44
FG7 = 4a68bf48
FG8 = 40490fdc
FG9 = 1faa530b
FG10 = 0
FG11 = 0
FG12 = 0
FG13 = 0
FG14 = 0
FG15 = 0
FG16 = 0
FG17 = 0
FG18 = 0
FG19 = 0
FG20 = 0
FG21 = 0
FG22 = 0
FG23 = 0
FG24 = 0
FG25 = 0
FG26 = 0
FG27 = 0
FG28 = 0
FG29 = 0
-----
[00400000] 34020002 ori $2, $0, 2 ; 3: li $2, 2 # $2 = 2
[00400004] 44821000 mfc1 $2, $f2 ; 4: mfc1 $2, $f2 # $f2 = 2
[00400008] 468010a0 cvt.s.w $f2, $f2 ; 5: cvt.s.w $f2, $f2 # $f2 = 2.0
[0040000c] 34030003 ori $3, $0, 3 ; 7: li $3, 3 # $3 = 3
[00400010] 44831800 mfc1 $3, $f3 ; 8: mfc1 $3, $f3 # $f3 = 3
[00400014] 468018e0 cvt.s.w $f3, $f3 ; 9: cvt.s.w $f3, $f3 # $f3 = 3.0
[00400018] 34040004 ori $4, $0, 4 ; 11: li $4, 4 # $4 = 4
[0040001c] 44842000 mfc1 $4, $f4 ; 12: mfc1 $4, $f4 # $f4 = 4
[00400020] 46802120 cvt.s.w $f4, $f4 ; 13: cvt.s.w $f4, $f4 # $f4 = 4.0
[00400024] 34050002 ori $5, $0, 2 ; 15: li $5, 2 # $5 = 2
[00400028] 44852800 mfc1 $5, $f5 ; 16: mfc1 $5, $f5 # $f5 = 2
[0040002c] 46802960 cvt.s.w $f5, $f5 ; 17: cvt.s.w $f5, $f5 # $f5 = 2.0
[00400030] 34060003 ori $6, $0, 3 ; 19: li $6, 3 # $6 = 3
[00400034] 44863000 mfc1 $6, $f6 ; 20: mfc1 $6, $f6 # $f6 = 3
[00400038] 468031a0 cvt.s.w $f6, $f6 ; 21: cvt.s.w $f6, $f6 # $f6 = 3.0
[0040003c] 34070004 ori $7, $0, 4 ; 23: li $7, 4 # $7 = 4
[00400040] 44873800 mfc1 $7, $f7 ; 24: mfc1 $7, $f7 # $f7 = 4
[00400044] 468039e0 cvt.s.w $f7, $f7 ; 25: cvt.s.w $f7, $f7 # $f7 = 4.0
[00400048] 34080000 ori $8, $0, 0 ; 27: li $8, 0 # $8 = 0
[0040004c] 44884000 mfc1 $8, $f8 ; 28: mfc1 $8, $f8 # $f8 = 0
[00400050] 46804220 cvt.s.w $f8, $f8 ; 29: cvt.s.w $f8, $f8 # $f8 = 0.0
[00400054] 34090000 ori $9, $0, 0 ; 31: li $9, 0 # $9 = 0
[00400058] 44894800 mfc1 $9, $f9 ; 32: mfc1 $9, $f9 # $f9 = 0
[0040005c] 46804a60 cvt.s.w $f9, $f9 ; 33: cvt.s.w $f9, $f9 # $f9 = 0.0
[00400060] 46034200 add.s $f8, $f8, $f3 ; 35: add.s $f8, $f8, $f3 # $f8 = 3.0
[00400064] 46062a42 mul.s $f9, $f5, $f6 ; 37: mul.s $f9, $f5, $f6 # $f9 = 2 * 3
[00400068] 46074a42 mul.s $f9, $f9, $f7 ; 38: mul.s $f9, $f9, $f7 # $f9 = 2 * 3 * 4
[0040006c] 46092243 div.s $f9, $f4, $f9 ; 39: div.s $f9, $f4, $f9 # $f9 = 4/(2*3*4)
[00400070] 46094200 add.s $f8, $f8, $f9 ; 40: add.s $f8, $f8, $f9 # $f8 = 3.0 + 4/(2*3*4)
[00400074] 46022940 add.s $f5, $f5, $f2 ; 42: add.s $f5, $f5, $f2 # $f5 +2
[00400078] 46023180 add.s $f6, $f6, $f2 ; 43: add.s $f6, $f6, $f2 # $f6 +2
[0040007c] 460239c0 add.s $f7, $f7, $f2 ; 44: add.s $f7, $f7, $f2 # $f7 +2
[00400080] 46062a42 mul.s $f9, $f5, $f6 ; 46: mul.s $f9, $f5, $f6 # $f9 = 4 * 5
[00400084] 46074a42 mul.s $f9, $f9, $f7 ; 47: mul.s $f9, $f9, $f7 # $f9 = 4 * 5 * 6
[00400088] 46092243 div.s $f9, $f4, $f9 ; 48: div.s $f9, $f4, $f9 # $f9 = 4/(4*5*6)
-----
Memory and registers cleared
SPIM Version 5.1.12 of December 14, 2013
Copyright 1990-2012. James R. Larus.

```

Figura 3.3: Ejemplo de ejecución en QtSpim de un programa en código ensamblador

3.3 Git

Como se ha mencionado, el presente trabajo se ha desarrollado en paralelo por un grupo de cuatro personas, por lo que se requiere de cierta sincronización y cuidado a la hora del desarrollo del código. Además, el resultado final es la suma de todos los componentes y la fiabilidad del procesador depende de que todos los módulos funcionen debidamente y que sus interfaces sean trabajadas en equipo. Por esta razón se hace necesario el uso de algún tipo de herramienta de control de versiones para mantener la integridad de los archivos del mismo. Se ha elegido Git debido a la familiaridad de los miembros del equipo con dicha herramienta, a la vez que la UPV ha proporcionado un servidor para alojar un repositorio remoto, accesible desde cualquier sitio por todos los miembros del equipo.

Git es un software de control de versiones. Linus Torvalds lo diseñó en un principio buscando la eficiencia y confiabilidad de versiones de aplicaciones, pensando en Git como una estructura sobre el cual otras personas pudieran escribir la interfaz de usuario o *front end*. Cabe destacar que existen proyectos de gran

envergadura que utilizan esta herramienta, como la programación del propio núcleo de Linux.

En la Tabla 3.1, podemos observar las ordenes básicas para la utilización de Git. El flujo de trabajo se puede observar en la figura 3.4.

Comando	Descripción
git add	Registrar cambios
git commit -m	Guardar cambios con un mensaje
git log	Ver los diferentes cambios de una rama
git push	Subir los cambios al repositorio remoto
git pull	Actualizar el repositorio local
git checkout <i>nombre de la rama</i>	Cambiar de rama
git checkout -b <i>nombre de la rama</i>	Crear rama
git checkout -D <i>nombre de la rama</i>	Borrar rama
git status	Estado actual de la rama
git fetch	Actualizar estado de todas las ramas

Tabla 3.1: Instrucciones básicas de Git

```

| | * | | | f8d1991 Finished adding ROB to TOP
| | * | | | e524649 Merge branch 'feature/Add_DEC_to_TOP' into feature/Add_ROB_to_TOP
| | \ \ \ \
| | * | | | 98eb6b2 Add DEC wires to TOP
| | * | | | d67874d Several wires added
| | * | | | b59c1bb Started adding ROB module to TOP
| * | | | | 9b4e865 Removed .cache from staging
| * | | | | d1521db Updated .gitignore
| | / / / /
* | | | | | 16de20f Verified modules RB, RS, BUS and ROB
| | \ / / /

```

Figura 3.4: Ejemplo de flujo de trabajo usando el programa de control de versiones Git

3.4 log2chronogram

Para facilitar el análisis de la ejecución de los programas en el procesador desarrollado, se ha implementado, usando el lenguaje Python, un script que nos ayuda con ese proceso, creando a partir de un registro de log de Vivado, un cronograma más legible al ojo humano. De esta manera, podemos observar si la ejecución ha sido correcta de una manera más fácil, como se muestra en el siguiente cronograma. En el eje de abscisas se muestra el tiempo medido en ciclos de reloj mientras que el eje de ordenadas muestra las instrucciones ejecutadas. El cronograma permite conocer qué fase de cada instrucción se está realizando en un instante dado.

instr/cycles	2	3	4	5	6	7	8	9
addi \$8, \$0, 10	DEC	ADD	ADD	WBK	COM			
addi \$9, \$0, 20		DEC	ADD	ADD	WBK	COM		
addi \$10, \$0, 30			DEC	ADD	ADD	WBK	COM	
addi \$11, \$0, 40				DEC	ADD	ADD	WBK	COM

CAPÍTULO 4

Visión General del Procesador

Como se menciona en el primer capítulo, el proyecto se ha desarrollado de forma conjunta por cuatro alumnos, estando cada uno de ellos encargado de una parte del procesador. En este capítulo se muestra una visión general del procesador.

4.1 La Ruta de Datos

En la figura 4.1 se puede observar el esquema general del procesador desarrollado. Cabe matizar que esta imagen no muestra la totalidad del diseño debido a su complejidad; por tanto solo contiene los módulos más importantes así como un resumen de las relaciones existentes entre ellos. Es decir, se han obviado conexiones para que la figura tenga un aspecto más legible. En el apéndice A se detalla el interconexión entre módulos. Otro aspecto a resaltar en esta figura es el hecho de que no se muestran registros de segmentación.

En la figura 4.1, se aprecia cómo la ruta de datos está compuesta por varios grupos de módulos. El primero de ellos, el que está más a la izquierda, es el encargado del cálculo de la dirección de la instrucción así como de la obtención de instrucciones. Dicho grupo está compuesto por:

- El PC, registro de 32 bits que almacena la dirección de programa.
- El BTB (*Branch Target Buffer*), que permite predecir el resultado de los saltos condicionales y así reducir el efecto negativo de los riesgos de control. Está implementado mediante una unidad que contiene una tabla de registros con un número de entradas configurable. Cada entrada del módulo guarda la dirección de destino del salto, el PC de esa instrucción y unos bits para guardar la última predicción y si resultó en un acierto. Esa predicción se realiza mediante un autómata de cuatro estados con histéresis; si se predice

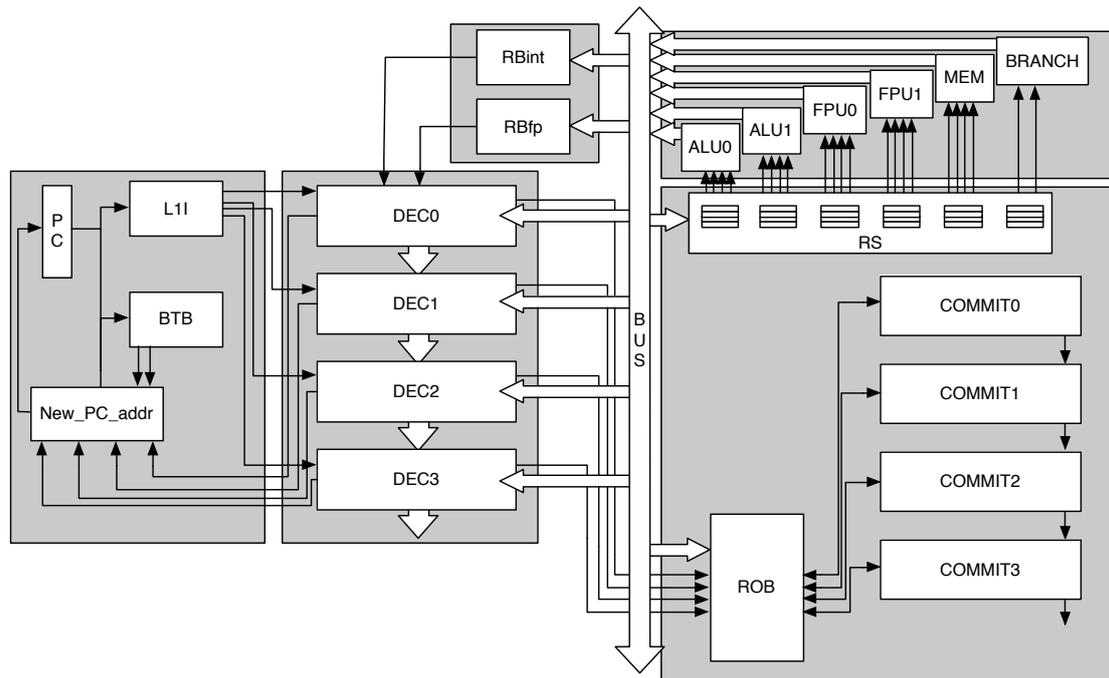


Figura 4.1: Grupos principales de la ruta de datos

que hay un salto, el módulo también realiza el cálculo de la nueva dirección de destino actualizando a su vez la entrada correspondiente de la tabla.

- El *new_pc_addr*, que calcula el nuevo contador de programa en base al resultado del BTB y de la descodificación de instrucciones.
- Por último, la cache de instrucciones, que no es más que la unidad que almacena las instrucciones a enviar a los descodificadores.

El siguiente grupo contiene únicamente las unidades de descodificación, encargadas interpretar el código binario que representan las instrucciones, y dictar el comportamiento que deben tener el resto de módulos según la instrucción entrante. Cabe añadir que esta unidad precisa de información de casi todos los componentes del procesador y envía señales de control al resto de unidades. Por tanto, este módulo es el que centraliza el control de las estructuras internas, por lo que en numerosas ocasiones es el cuello de botella del procesador. Como se ve en la figura 4.1, en nuestro diseño, hasta cuatro instrucciones pueden ser descodificadas por el procesador en paralelo.

El siguiente grupo está compuesto por los bancos de registros, que sirven para proporcionar datos de entrada y una estructura donde guardar los resultados de las instrucciones ejecutadas en la arquitectura. Se dispone de un banco de registros de enteros con 34 registros de 32 bits cada uno: el \$0 tiene un valor fijo a cero y los registros \$32 y \$33 corresponden a los registros de LO y HI que sirven para la ejecución de instrucciones que dan como resultado un valor de 64 bits (*mul.s*,

div. s). Adicionalmente hay un segundo banco de registros para valores de coma flotante; este banco contiene 32 registros de 32 bits. Todos los registros de cada banco están conectados directamente a las unidades descodificadoras para agilizar la interpretación de las instrucciones. Los bancos de registros también reciben información de los descodificadores (no se muestra en la figura). La interfaz de comunicación se detalla en el apéndice A.

Ahora se pasa a describir el grupo que otorga al procesador capacidad de ejecución fuera de orden, el cual está compuesto por el ROB, que es el responsable de almacenar las instrucciones conforme se van descodificando a la espera de que finalicen su ejecución, y las estaciones de reserva (RS) que se encargan de resolver las dependencias y facilitar las operaciones y operandos a las unidades de ejecución. El ROB guarda toda la información necesaria para ejecución de la instrucción. El comportamiento de este módulo es sencillo: añade entradas a su tabla y espera a que acaben su ejecución, que es cuando la unidad de ejecución correspondiente produce el resultado y lo envía a través del *BUS*, guardándolo en un campo de su entrada asociada en la tabla, y activando el bit de *write back* que avisa que esa instrucción ya ha finalizado, para que el módulo *commit* pueda decidir que hay qué hacer con esa entrada.

Otro de los módulos indispensable para la ejecución fuera de orden es el que contiene las estaciones de reserva. Las estaciones de reserva están asociadas a cada operador, encargadas de almacenar las instrucciones con sus respectivos operandos hasta que estos sean válidos, esperando a que los operandos se muestren por el *BUS*, se capturen y por tanto el operador (*ALU*, *FPU*, *MEM* o *BRANCH*) pase a ejecutar la instrucción de la estación elegida.

Como último módulo de este grupo, encontramos el *COMMIT*, que contiene el comportamiento necesario para evaluar entradas del ROB decidir qué debe hacer con la instrucción asociada en el tabla; incluso en casos especiales, obligar al ROB a eliminar todas las entradas de la tabla. Así mismo, el *COMMIT* notifica eventos a las estaciones de reserva (confirmar escrituras) y a los bancos de registros (consolidar resultados en caso de instrucciones de almacenamiento). Nótese también que existen hasta cuatro *COMMIT* conectados en serie.

A la hora de ejecutar las instrucciones disponemos de varios módulos que ejercen dicha función, entre los que se encuentra la *ALU*, encargada de realizar operaciones aritmético-lógicas con enteros, y la *FPU*, cuya función es la ejecución de instrucciones de coma flotante. Ambas unidades están encapsuladas en un envoltorio diseñado para regular el flujo de datos y señales tanto entrantes como salientes. En la figura 4.1 se contemplan dos operadores de cada clase, aunque este número puede ser modificado. Estas unidades contienen varios suboperadores que se encuentran segmentados, lo cual hace que tengan una elevada complejidad. La unidad aritmético-lógica incluye tres tipos distintos de sumadores-restadores pudiendo seleccionar el que deseemos a través de las opciones de configuración del procesador. También existe un operador de multiplicación, otro de división y finalmente el de operaciones lógicas o de conversión. Cabe destacar

que los registros de segmentación usados en el multiplicador son de un tamaño considerable.

En relación a la memoria (unidad *MEM*), se ha elaborado una unidad de memoria con 1024 entradas de 32 bits. Esta unidad está segmentada en dos etapas, cálculo de la dirección efectiva y acceso a memoria, con lo cual permitimos adelantar una parte de la operación que es el cálculo de la dirección en cuanto esté disponible el registro correspondiente. Esto aumenta el rendimiento dado que elimina la restricción de que estén todos los datos de la instrucción ya disponibles y libres de dependencias. También se otorga soporte a instrucciones de escritura y lectura de tres tipos que son de *byte*, de *half* y de *word*. En la etapa de cálculo de la dirección efectiva, se comprueba que la dirección obtenida es válida, lanzando una excepción en caso contrario. Esta unidad también incorpora la lógica necesaria para asegurarse de no lanzar una lectura si hay una escritura pendiente en la misma dirección de memoria (hay una dependencia entre ellas), es decir, se soporta la desambiguación de memoria, que permite la ejecución fuera de orden de lecturas y escrituras de forma segura.

Finalmente se encuentra el operador *BRANCH*, una unidad que de manera similar al resto de operadores, calcula la dirección y condición para las instrucciones de salto y al acabar envía este resultado al *BUS*.

Por último, como grupo final se encuentra el modulo *BUS* que interconecta la salida de los operadores con las estaciones de reserva y el ROB. Puesto que hay varios operadores, es necesario realizar un arbitraje mediante un algoritmo de prioridades fijas o *round-robin*. El procesador soporta hasta cuatro *BUS* en paralelo.

4.2 El flujo de datos

Para ilustrar el funcionamiento del procesador, procedemos a explicar con cierto detalle cuál sería el flujo de datos de una instrucción genérica.

La ruta de datos comienza en la cache. En ella se encuentran las instrucciones, las cuales son enviadas al decodificador en cada ciclo, utilizando los valores obtenidos desde *new_pc_addr*, es decir, usando la dirección calculada en este último módulo. Una vez se ha completado la decodificación de la instrucción, se emitirá la información necesaria para el correcto funcionamiento del resto de módulos, añadiendo la entradas en el ROB, así como actualizando los campos de los bancos de registros y añadiendo en las estaciones de reserva las instrucciones que deben pasar a ejecución en su operador correspondiente (*ALU*, *FPU*, *MEM* o *BRANCH*).

Una vez se ha finalizado la ejecución en cada uno de los operadores, estos expondrán su resultado al *BUS*, para que el resto de unidades puedan observar el resultado obtenido. Una vez las instrucciones se han completado, el *COMMIT* las extrae del ROB en el orden de programa, consolidando el resultado de su ejecu-


```
1  `ifdef CORE_1way_1op_1rs
2  `define DECO
3  `define num_ROB_entries      16      // Number of ROB entries
4  `define log_num_ROB_entries  4       // log of number of ROB entries
5  `define num_free_entries_initial 4'b1111
6  `define BUS0
7  `define COMMIT0
8  `define RB_INT
9  `define RB_FP
10 `define ALU0
11 `define ALU0_RS0
12 `define FPU0
13 `define FPU0_RS0
14 `define FPU
15 `define ALU
16 `define FPU_RS0
17 `define ALU_RS0
18 `define CLA_level2_2stages
19 `define MEM0
20 `define MEM0_RS0
21 `define BRANCH0
22 `define BRANCH0_RS0
23 `endif
```

CAPÍTULO 5

Diseño de Componentes

En todo trabajo en equipo cada miembro ha de especializarse en algunos componentes. En este capítulo se describen dichos módulos. Estos son: la unidad de decodificación (DEC), el *reorder buffer* (ROB) y la unidad de ejecución del salto (BRANCH).

5.1 Unidad de Decodificación

Una de las tareas más importantes dentro de la ruta de datos de un procesador es, sin lugar a dudas, la decodificación de las instrucciones del programa. Es decir, cada instrucción se traduce a un comportamiento diferente por parte del procesador. En resumen, la decodificación es la tarea que se encarga de analizar los bits que representan una instrucción y según ellos activar o desactivar ciertas señales de control dentro del procesador.

Cabe añadir que el formato de instrucciones elegido ha sido el formato MIPS32 (véase la sección 2.2.1), dado que es de uso común en el ámbito académico, y es por ello que la unidad desarrollada solo interpreta este formato. Ahora bien, el diseño se ha realizado con el fin de posibilitar otros juegos de instrucción, como se indicará en el capítulo de conclusiones.

5.1.1. Fases Internas de la Decodificación

Dentro de la fase de decodificación podemos encontrar varias tareas internas, que se implementan en diferentes módulos dentro del decodificador. La figura 5.1 muestra el decodificador implementado con todos sus módulos, así como el interfaz de conexionado. A continuación se indican con detalle las distintas fases de este proceso.

- *reg_src1*, *reg_src2* y *reg_dst*. Representan el número de registro fuente (uno y dos) y destino.
 - *int_rb* y *fp_rb*. Esta señal está activa si la instrucción entrante utiliza el banco de registros de enteros o de coma flotante.
 - *mem*, *alu*, *fpu*, *jump*, *move*, *cmp*. Indican el tipo de operación que se ha descodificado; estas son, memoria, arimético-lógicas, coma flotante, salto, traslado de valores y comparación respectivamente.
 - *signed_operation*. Indica que la instrucción descodificada, está representada con signo. (véase la sección 2.1)
 - *I*. Señal exclusiva para instrucciones de tipo I, necesaria para el correcto funcionamiento de *field_comp* y *RS_update*, entre otros.
 - *op_alu*, *op_fpu*, *op_cmp*, *op_move*, *op_mem*, *op_jump*. Representan, en una codificación interna del procesador, la operación que deben realizar los operadores según la instrucción descodificada.
 - *jal*. Señal necesaria para que otros módulos adviertan que la instrucción es *jal*, *jr* o *j*.
 - *set_wb*. Las intrucciones *jal* y *j* no pasan por ningún operador. Se tiene que indicar al ROB que ponga el bit de *write-back* a uno y se utiliza esta señal para ello.
 - *nop*. Indica al resto de módulos del descodificador que la instrucción entrante es una *no operation*.
2. Un aspecto importante es la obtención de los operandos fuente de la propia instrucción que se está descodificando. Ahora bien, debido a que el procesador ejecuta instrucciones fuera de orden, estos pueden estar en diferentes lugares. Un primer caso se da cuando los operandos no se están produciendo en el momento de la descodificación y, por tanto, el último valor de los registros se encuentra en el propio banco de registros. Otro posible estado es cuando una instrucción anterior ha producido el valor y se encuentra en fase de *write-back*. En ese caso el valor resultado (operando para la instrucción que se está descodificando) se encuentra también en el banco de registros pero en un campo alternativo denominado *last_value* (a la espera de la consolidación de la instrucción que lo ha producido). En un tercer caso, el propio valor puede estar siendo escrito en ese momento por una instrucción, por lo que el dato aparece en el propio BUS del procesador. En todos esos casos, el módulo *field_comp* debe escoger el valor de la entrada adecuada. A su vez, si el dato no se ha producido y existe dependencia por el operando, el módulo *field_comp* debe enlazar las dos instrucciones utilizando para ello el *rob_entry* de la instrucción productora y asociarla a la instrucción actual. En concreto, el módulo *field_comp* genera las siguientes señales:
- *valid_value1*. Indica si el resultado contenido en *value1* es correcto.
 - *value1*. Contiene el valor del operando uno.

ID de la estación de reserva	Operador
<i>rs_id_0</i> al <i>rs_id_3</i>	FPU0
<i>rs_id_4</i> al <i>rs_id_7</i>	FPU1
<i>rs_id_8</i> al <i>rs_id_11</i>	ALU0
<i>rs_id_12</i> al <i>rs_id_15</i>	ALU1
<i>rs_id_16</i> al <i>rs_id_19</i>	MEM0
<i>rs_id_20</i> al <i>rs_id_21</i>	BRANCH0

Tabla 5.1: Asociaciones entre las estaciones de reserva y los operadores

- *tag1*. En caso de que el valor esté produciéndose este campo indica qué instrucción es la productora, representado por su *rob_entry*.
 - *valid_value2*. Indica si el resultado contenido en *value2* es correcto.
 - *value2*. Contiene el valor del operando dos.
 - *tag2*. En caso de que el valor esté produciéndose este campo indica qué instrucción es la productora, representado por su *rob_entry*.
3. Se precisa también de algún módulo que evalúe si es posible descodificar la instrucción entrante; esto quiere decir que existan tanto entradas en el ROB disponibles como entradas libres en las estaciones de reserva adecuadas. En caso contrario se enviará al resto de unidades internas del descodificador una señal para deshabilitar su comportamiento, pero dejando a la unidad en modo transparente. Todo este comportamiento está definido en el módulo *enable*.
4. Para poder enviar alguna instrucción a las estaciones de reserva debemos saber si estas están ocupadas. La finalidad de *RS_selector* es encargarse de evaluarlas todas para dar una salida con un identificador asociado a una en concreto; esta elección viene determinada por el tipo de operador que precisa usar la instrucción. Una vez elegida la estación de reserva que se utilizará se activan o desactivan las señales (según la configuración elegida puede variar el número de señales) necesarias. Estas señales tienen todas el mismo comportamiento pero cada una es dependiente del operador que precise la instrucción. Todas indican que la estación de reserva con identificador *rs_id_X* ha sido elegida para albergar la instrucción descodificada. Se puede observar en la tabla 5.1 a qué operadores están asociadas cada una de las estaciones de reserva del procesador.

Por otra parte están los módulos que actualizan las estructuras de memoria del procesador, y que configuran las salidas del descodificador.

- El módulo *RS_update* es el encargado de volcar toda la información de la instrucción entrante en la estación de reserva elegida anteriormente desde

la unidad *RS_enables*, organizando los datos correctamente, ya que cada estación de reserva precisa de unos campos diferentes.

- El funcionamiento de la actualización de los registros, tanto de enteros como de coma flotante, es sencillo. *BRint_update* y *BRfp_update* asocian el campo *rob_entry* del registro destino de la instrucción descodificada, al *rob_entry* de la propia instrucción. Así, cuando alguna posterior utilice como operando el registro anteriormente modificado, observará que hay un *rob_entry* válido, entendiendo que la instrucción está en ejecución, y asociará su campo operador en la estación de reserva a ese identificador.
- El descodificador en cada ciclo envía al ROB los datos de la instrucción entrante para que este guarde toda la información necesaria. Para este propósito se implementó una unidad específica *ROB_update*. Su objetivo es organizar la información relevante de la instrucción para el ROB y enviársela.

Cabe añadir que según la configuración que se utilice del procesador desarrollado se puede llegar a tener hasta cuatro descodificadores a la vez, es decir, tendríamos un procesador superescalar de cuatro vías. Estos descodificadores estarán conectados en cascada; el primero está conectado al segundo, el segundo al tercero, y por último el tercero al cuarto (véase la figura 5.2). Debido a este tipo de interconexión se añaden también ciertos comportamientos adicionales: si uno de los descodificadores no puede hacer su trabajo (no hay entradas del ROB disponibles, o estaciones de reserva, entre otras posibilidades), los siguientes quedarán deshabilitados, gracias a la señal *enable*, que sale de un descodificador y conecta al siguiente. En este caso, cuando uno está deshabilitado, se activa el modo transparente, que consiste en hacer que las salidas tengan los mismos valores que las entradas del módulo en cuestión. Nótese que esta secuencia de descodificación se realiza para garantizar la descodificación en orden de las instrucciones. Este aspecto es vital para garantizar la correctitud del algoritmo de Tomasulo. Además, la información de *enables* de los descodificadores se envía al módulo de cálculo de la dirección de instrucción para garantizar el orden correcto de descodificación en el siguiente ciclo.

En cuanto a las entradas se puede observar cómo el descodificador precisa de la gran mayoría de módulos para poder hacer su trabajo. Es por ello que sus entradas merecen ser destacadas dado que son de vital importancia para la descodificación de instrucciones.

- *ROB_in*. Se descompone en dos variables:
 - *first_entry*. Indica el índice de la primera entrada del ROB.
 - *free_num_entries*. Variable que muestra el número de entradas libres que quedan en la estructura del ROB.

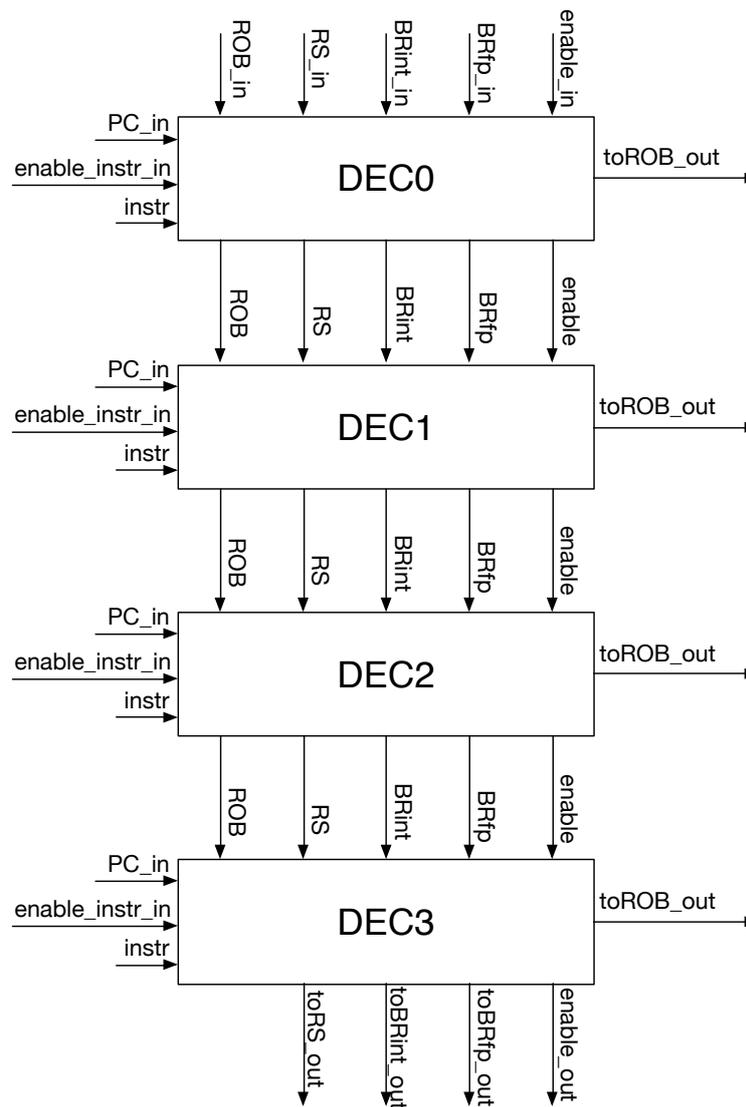


Figura 5.2: Conexión entre los cuatro decodificadores

- *RS_in*. Contiene una referencia a todas las estaciones de reserva; de esta manera se puede leer su valor desde el decodificador. Es utilizado principalmente por *RS_enable*, *RS_selector* y *RS_update*.
- *BRint_in* y *BRfp_in*. Es una entrada que conecta todos los registros de los bancos con el decodificador. Es decir, permite al decodificador leer cualquier campo de la estructura del banco de registros, tanto de enteros como de coma flotante. Cabe añadir que estas señales son las más grandes en cuanto a número de bits se refiere, y como se indicará en el apartado 7.3, una posible mejora sería poder minimizar el número de cables de esta conexión.

5.1.2. Comportamientos Especiales

El descodificador descrito no está exento de casos especiales que ponen de manifiesto su complejidad. Como primer caso especial. Cuando la instrucción entrante es una *no operation*, el comportamiento de la unidad en vez de activarse el modo transparente, deja al módulo encendido pero desactivando cualquier tipo de actualización; eso sí, dejando la salida de la señal *enable* encendida, porque de no ser así, el siguiente descodificador no actuaría ni aunque tuviera los recursos necesarios disponibles, así como una instrucción entrante válida. El objetivo de una instrucción *no operation* es mantener el procesador sin ejecutar nada útil durante un ciclo.

Otro de los comportamientos que se consideran especiales es la inserción en el *reorder buffer* de las instrucciones *jal* y *j*, las cuales precisan activar el bit *write-back* de su entrada en el ROB en el ciclo en el que insertan. Este procedimiento es necesario debido a que las dos instrucciones no pasan por operador alguno, ya que son instrucciones de salto con la dirección ya calculada en la propia instrucción. Por tanto, al no calcular el procesador ningún resultado, el ROB nunca podrá capturar ese valor del BUS y la instrucción nunca entraría en estado *write-back*. Por ello, es necesario la activación del bit *write-back* directamente.

Por otro lado, tenemos el comportamiento de la instrucción *jr*, la cual precisa de la modificación del contenido de \$31 (banco de registro de enteros), almacenando el PC de la instrucción actual. Para lograr este comportamiento se conecta la señal *jal* del *DEC_instr* al *BRint_update*. Esta instrucción a diferencia de *jal* y *j*, sí que pasa por el operador para calcular la dirección de salto. De no ser así, el valor escrito nunca se confirmaría.

En cuanto a las instrucciones de movimiento (*mtc1* y *mfc1*) entre bancos de registros distintos, se optó por añadir al módulo *field_comp* un comportamiento especial, que en caso de que tuvieran como instrucción entrante alguna de estas, eligiera como banco de registros fuente uno diferente al que genericamente debería usarse. Por ejemplo, la instrucción *mtc1*, produce la instrucción en el banco de registros de coma flotante, pero su origen es el banco de registros de enteros (en *mfc1* al revés), por lo que se añadieron dos señales (*mtc1* y *mtc1*), entre *DEC_instr* y *field_comp* para soportar este nuevo comportamiento.

5.2 Ejecución Fuera de Orden

El componente principal para poder obtener la ejecución fuera de orden es el *reorder buffer*. Es el encargado de no dejar que el programa varíe su resultado a pesar de ejecutarlo en un orden diferente al que está escrito. A grandes rasgos no es más que una estructura donde se van añadiendo las instrucciones que van descodiéndose. Estas instrucciones se almacenan en unos registros, de una forma parecida a la que lo hacen las estaciones de reserva en el algoritmo de Tomasulo

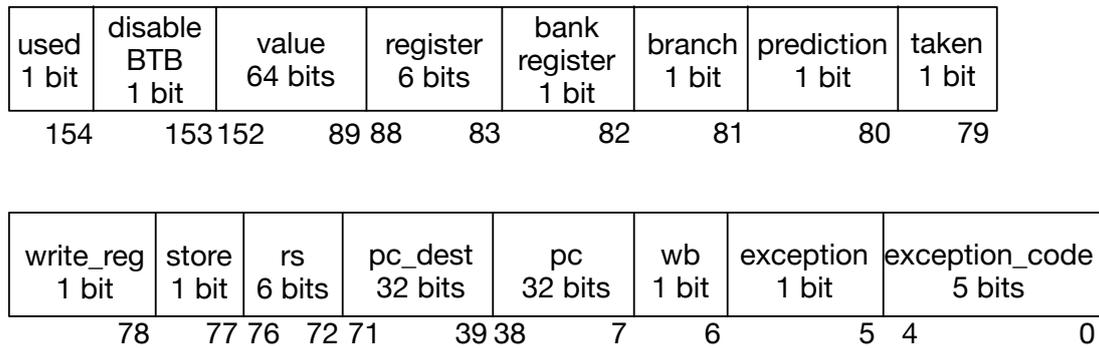


Figura 5.3: Campos contenidos en la estructura del ROB

(véase la sección 2.3). El *reorder buffer* almacena temporalmente el resultado de la instrucción hasta que se haya hecho *commit* de la misma. Por lo tanto se obtiene el siguiente comportamiento: se permite que las instrucciones de bloques independientes puedan ejecutarse, ya que no modifican el resultado del programa, pero obligando a estas a acabar en el orden establecido, eliminando así posibles ejecuciones incorrectas en el resultado del programa.

La estructura del ROB consta de una cola circular donde se guardan las instrucciones entrantes. Esta cola se gestiona con dos punteros *first* y *last*, que apuntarán al primer y último elemento, respectivamente estos irán aumentando o disminuyendo en función del número de instrucciones que entren desde *fromDEC* y del número de entradas que se eliminen indicadas por las señales *remove_entry* que llegan desde los módulos *commit*. Por otra parte, en aras a contabilizar la cantidad de entradas que quedan libres en la estructura, se utilizaron dos registros:

- *num_free_entry*. Contiene el número de entradas que quedan libres en la tabla.
- *first_entry*. Indica cuál es la posición de la primera entrada.

Estas dos variables son las que se envían al decodificador para que este sepa cuál es el estado del ROB.

En la figura 5.3 se pueden observar los campos que contiene una entrada en el ROB. Cabe remarcar que los más importantes son *value* (de 64 bits en vez de 32 para soportar instrucciones como *mul* y *div*), *WB*, donde el primero contendrá el valor resultante de la instrucción y el último indicará que la ejecución de esa instrucción se ha completado con éxito, y por último *disableBTB*, que fuerza a la instrucción de salto *jr* a inhabilitar el BTB (véase sección 5.3). El comportamiento exacto se detalla más adelante.

A continuación se detalla el comportamiento interno del ROB. Consta de cuatro tareas (A, B, C, D) que se ejecutan en paralelo en un mismo ciclo de reloj.

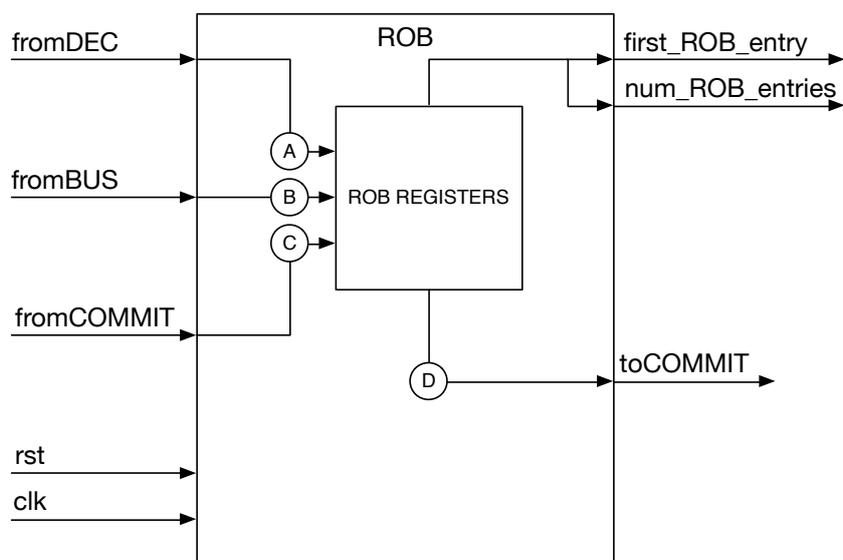


Figura 5.4: Diagrama del *reorder buffer* (ROB)

- **Tarea A:** El decodificador envía al ROB los datos necesarios para añadir las nuevas instrucciones descodificadas a la estructura.
- **Tarea B:** Con el fin de obtener los valores del resultado de las operaciones ya almacenadas en el *reorder buffer*, este queda a la espera de que aparezca en el BUS un resultado con un identificador correcto. Es entonces cuando el ROB captura ese resultado y lo añade a la entrada cuyo identificador sea igual al obtenido del BUS. Además, se añade un mecanismo que, en función del tipo de instrucción almacena el contenido del BUS en el campo *value* o en el campo *pc_dest*. Así, en el caso de que el resultado sea de una instrucción de salto, ya que estas producen como resultado una dirección de memoria, se almacena el valor en un campo diferente al que de forma genérica se haría. En resumen, si la instrucción es de salto el valor se guarda en *pc_dest*, en cualquier otro caso en *value*.
- **Tarea C:** Cuando alguna instrucción se confirma, es decir, el módulo *commit* dicta que el resultado puede escribirse en registro, hay que eliminar dicha entrada del ROB, puesto que como su ejecución ha finalizado, ya no debe seguir estando almacenada, por lo que la unidad de *commit* forzará al ROB a eliminar esa entrada de su tabla.
- **Tarea D:** Cuando alguna tarea tiene el bit de *write-back* a uno, quiere decir que la instrucción ha finalizado, por lo que se debe avisar a *commit* del evento para que este último obre en consecuencia.

El procesador desarrollado es configurable, por lo que el módulo ROB tendrá diferente número de entradas según la configuración elegida. Lo mismo pasa con

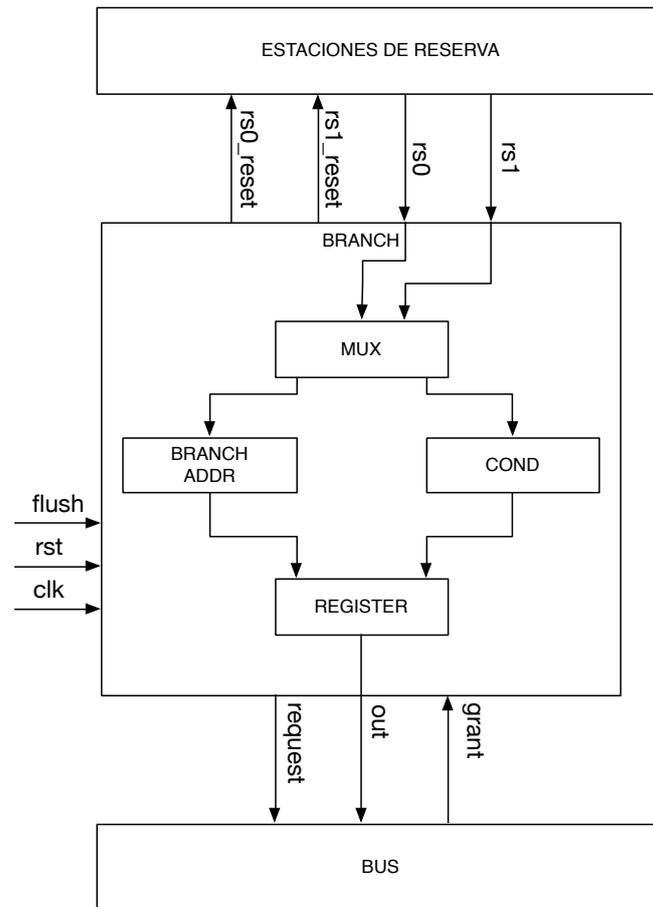


Figura 5.5: Esquemático del módulo BRANCH

las señales *fromBUS_in* y *fromCOMMIT_in*, con lo cual podríamos tener más de una señal de cada una de las entradas mencionadas. Gracias a esta versatilidad también se dota al procesador de la capacidad de elegir la cantidad de entradas del *reorder buffer*, pudiendo esta tabla albergar 8, 16, 32, 64, 128 o 256 entradas.

5.3 Instrucciones de Salto

Para implementar el comportamiento de las instrucciones de salto se precisan varios módulos que calculan la dirección destino del salto y evalúan la condición del salto (solo en instrucciones que requieran de esta condición), por lo que se ha dividido el comportamiento básico en dos funcionalidades: cómputo de la dirección destino y resultado de la condición de salto.

Como se muestra en la figura 5.5, estas dos funcionalidades corresponden exactamente con el número de módulos implementados en el diseño del módulo BRANCH, que a su vez están envueltos en otra unidad que se encarga de hacer

de intermediario entre los módulos internos, las estaciones de reserva y el bus. El flujo de datos dentro de esta unidad es el siguiente:

- Se escoge una instrucción de las que se encuentran en las estaciones de reserva, utilizando para ello un multiplexor (parte superior de la figura 5.5). Cabe añadir que una vez elegida se guarda su información y se le envía una señal que le indica debe cambiar el bit *used* a cero. El código de esta operación es la siguiente:

```
1 assign rs0_reset_o = any_selected & rs0_selected ;  
2 assign rs1_reset_o = any_selected & rs1_selected ;
```

- Se descomponen los datos provenientes de las estaciones de reserva y se inyectan en los submódulos de la unidad.
- Una vez el resultado está listo, este se guarda en un registro que hace de buffer (parte inferior de la figura 5.5) con el siguiente formato:
 - *cond.* Resultado de la condición .
 - *rob_entry.* Índice de la instrucción en el ROB.
 - *value.* Resultado del cálculo de la dirección de salto.
 - *exception.* Indica si ha ocurrido alguna excepción.
 - *exception_code.* Indica el código de excepción en caso de que haya ocurrido.
- En cuanto al envío del resultado, el módulo hace una petición (*request*) al BUS. Una vez el árbitro otorga el permiso para utilizar el BUS (*grant*), el resultado se vuelca en el BUS y posteriormente se elimina del registro interno del BRANCH.

Se pueden observar en la tabla 5.2 las operaciones soportadas por esta unidad. Cabe añadir que el comportamiento de las instrucciones *jal* y *j* viene soportada por otros módulos en aras a optimizar la ruta de datos (véase la sección 5.1.2).

5.3.1. Comportamiento del salto

Respecto al comportamiento general del procesador después de un salto podríamos dividirlo en cuatro casos, donde el comportamiento del procesador no solo viene determinado por el resultado de la condición en el operador de salto, sino que también depende del resultado de la predicción que se calcula en el módulo BTB (véase la figura 4.1).

Observando la tabla 5.3 se aprecia cómo, en un primer caso tanto el resultado del cálculo de la dirección como la predicción dictan que no se salte, el núcleo seguirá ejecutando las instrucciones con normalidad, sin saltar a ninguna etiqueta.

Instrucción	Condición	Función extra
beq	Operando 1 = operando 2	Sin función extra
bne	Operando 1 ! = operando 2	Sin función extra
bgez	Operando 1 >= 0	Sin función extra
blez	Operando 1 <= 0	Sin función extra
bltz	Operando 1 <	Sin función extra
bgtz	Operando 1 > 0	Sin función extra
bgezal	Operando 1 > 0	Guarda PC actual en \$31
bltzal	Operando 1 < 0	Guarda PC actual en \$31
jr	Sin condición	Guarda PC actual en \$31

Tabla 5.2: Operaciones soportadas por el módulo BRANCH

En el caso dos, si el predictor dice que la instrucción salta, se operará en consecuencia, enviando al decodificador las instrucciones que se sitúan en la etiqueta de salto, y en caso de fallar la predicción, dado que el módulo de salto dice que no se debería haber saltado, estas se eliminarán de todo el procesador, es decir, se volverá al estado del procesador anterior al salto, arreglando toda posible incoherencia interna. Por lo tanto, en un primer instante se hará caso del predictor, hasta que la condición de salto se resuelva, y es en este momento cuando se sigue con la ejecución en el caso de que ambas unidades tengan el mismo resultado o se vuelve a un estado anterior si estos difieren.

Caso	Predicción	Resultado cálculo condición
1	No salta	No salta
2	Salta	No salta
3	No salta	Salta
4	Salta	Salta

Tabla 5.3: Combinaciones entre resultado del módulo de salto y el predictor

CAPÍTULO 6

Verificación y Resultados

En este capítulo se presentan, en forma de tablas y gráficas, los resultados obtenidos al ejecutar código ensamblador sobre el núcleo desarrollado, así como datos sobre la síntesis de los módulos con su correspondiente relación en cuanto a uso de elementos internos en la FPGA.

6.1 Resultados de Ejecución

A la hora de evaluar el sistema desarrollado, utilizamos varios programas de prueba, donde cada uno evalúa una función específica del procesador. Una vez comprobados los comportamientos básicos, pasamos a pruebas más exhaustivas. A continuación se muestra en la tabla 6.1, a modo de visión general, algunas de las pruebas más interesantes, para dar el lector una idea de como se evaluó el correcto funcionamiento del núcleo.

Prueba	Módulos relacionados
Insertar más instrucciones que entradas hay en el ROB	ROB
Código con instrucciones de saltos enlazadas entre sí	BRANCH
Batería de instrucciones aritmético-lógicas	ALU
Batería de instrucciones con números en coma flotante	FPU
Batería de instrucciones de carga y almacenamiento	RB - MEM

Tabla 6.1: Visión general de las pruebas básicas realizadas

En la tabla 6.2, se puede observar el número de componentes que contiene cada configuración del procesador. Estas se diferencian por el número de vías, que es la cantidad de decodificadores, buses y bloques *COMMIT* que contiene. También se diferencian por el número de operadores *ALU*, *FPU*, *MEM* y *BRANCH* que son el número de recursos que atienden a las instrucciones de cada uno de

estos tipos. Por otro lado, variamos el número de entradas de la cola de reordenación.

Conf	Núm vías (DEC, BUS, COMMIT)	Núm ALU y FPU	Núm MEM y BRANCH	Núm RS por op	Núm entr ROB
A	1	11	11	1	16
B	1	11	11	4	32
C	2	11	11	2	16
D	2	11	11	4	32
E	2	22	11	2	16
F	2	22	11	4	32
G	4	22	11	4	32

Tabla 6.2: Número de componentes que incluye cada configuración del núcleo

6.1.1. Pruebas Exhaustivas

Una vez finalizadas las pruebas sobre el funcionamiento básico, se pasó a desarrollar programas en ensamblador que unieran varias pruebas en una sola, aumentando así la carga computacional del procesador en aras a depurar posibles fallos que no se hubieran detectado en las pruebas iniciales. Para ello se utilizan dos programas, el *axpy* y el cálculo del número pi. El código generado por estos dos programas se encuentra listado en el apéndice C.

El primer programa (*axpy*) consiste en un bucle que suma dos vectores, donde uno de ellos se multiplica por una constante. La ecuación es la siguiente:

$$z = a \cdot x + y$$

Por cada configuración de procesador se ha lanzado el programa y se ha mostrado tanto el tiempo de ejecución en ciclos, como el número de instrucciones ejecutadas. En la figura 6.1 se aprecia como la configuración con más componentes es la que mejores resultados obtiene llegando a un IPC de 1,32. Así mismo, se observa una leve tendencia a incrementar las prestaciones al mismo tiempo que el procesador incluye más recursos y unidades de ejecución. De hecho, en el extremo inferior, el procesador A obtiene un IPC de 0,70. No obstante, se observa como la configuración E tiene unas prestaciones inferiores. La justificación a este comportamiento radica en que la configuración E, solamente dispone de dos estaciones de reserva por operador, mientras que las configuraciones D y F tienen cuatro. Esto hace que el procesador E sea menos eficiente a la hora de resolver dependencias. De hecho, obtiene prestaciones similares a la configuración C, la cual tiene también dos estaciones por operador. Es de observar asimismo la configuración B, que aunque tenga cuatro estaciones de reserva por operador, obtiene

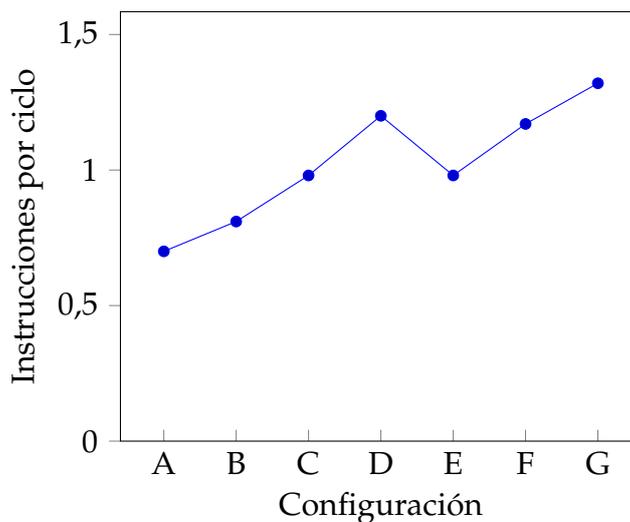


Figura 6.1: Gráficas con los resultados de ejecución en instrucciones por ciclo de las distintas configuraciones del núcleo con el bucle *axpy*.

unas prestaciones muy bajas. El motivo es la limitación en el número de vías (una solamente) lo que hace que el cuello de botella esté en la decodificación.

En cuanto al cálculo de π , se ha implementado el algoritmo de la serie de Nilakantha [16] el cual aproxima su valor mediante un bucle. El código está disponible en el apéndice C. El número de iteraciones del bucle se ha fijado en 100.

En la gráfica de la figura 6.2 se aprecia en primer lugar la misma tendencia. A más recursos mejores prestaciones. Ahora bien, el comportamiento relativo de las prestaciones es distinto. El procesador B se comporta igual que los procesadores D y E. En este caso, B dispone de 32 entradas en el ROB, D también, y E, aunque tiene solo 16, dispone de dos operadores de coma flotante. Estos procesadores funcionan mejor que la configuración C. El motivo es la falta de suficientes entradas a el ROB, solo 16. Aunque la configuración E tiene también 16 entradas, suple esta deficiencia al tener mas operadores y por tanto mas estaciones de reserva para solucionar conflictos. Nótese también que en este código que explota la aritmética en coma flotante, el número de operadores máximo es dos.

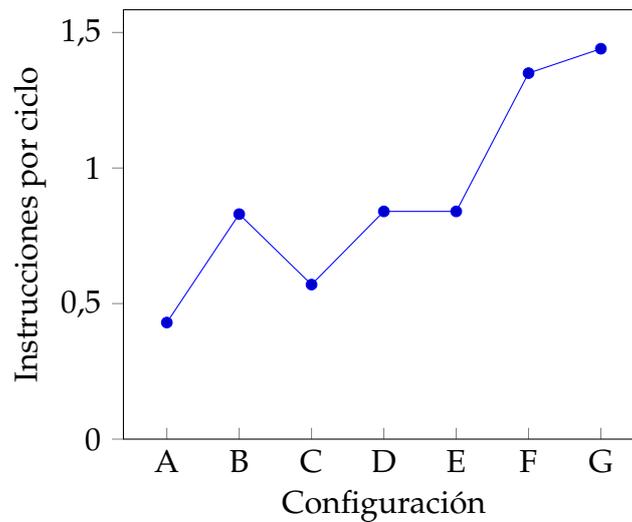


Figura 6.2: Resultados de ejecución en instrucciones por ciclo de las distintas configuraciones del núcleo con el programa π .

6.2 Síntesis de las Configuraciones del Núcleo

Después de implementar los diferentes componentes del núcleo, realizamos un estudio de los diferentes recursos en función de los recursos necesarios para albergar tanto la lógica como los registros de cada una de las unidades en nuestra FPGA.

La cantidad de recursos lógicos necesarios se encuentra expresada en tablas LUT (*Lookup Table*), o tablas de consulta. Dichas unidades son tablas de verdad que implementan pequeñas funciones lógicas, y al interconectarse entre sí, implementan la funcionalidad completa del módulo. Por otro lado, las partes de memoria necesaria para soportar los bloques alojados se encuentran representadas en registros.

La figura 6.3 muestra el porcentaje en ocupación en tablas LUT por los diferentes módulos, teniendo en cuenta una FPGA Virtex 7 xc7vx485t. Como se muestra en la figura 6.3, en la configuración más avanzada del procesador, los módulos pertenecientes al ROB y BTB utilizan un cantidad de tablas LUT muy superior a los demás bloques, debido a que su comportamiento es más complejo que el del resto de unidades. Estos dos módulos implementan tablas en registros y cada una de sus entradas puede ser accedida tanto para lectura como para escritura. Esto hace que la lógica de control de la tabla crezca de forma significativa. Nótese que este efecto no se aprecia en los módulos de memoria cache (*L1I* y *MEM*). El motivo es que estas unidades se han implementado como recursos BRAM (recursos específicos de la FPGA) por lo que la lógica asociada se simplifica. En trabajo futuro se plantea implementar los módulos ROB y BTB con bloques BRAM.

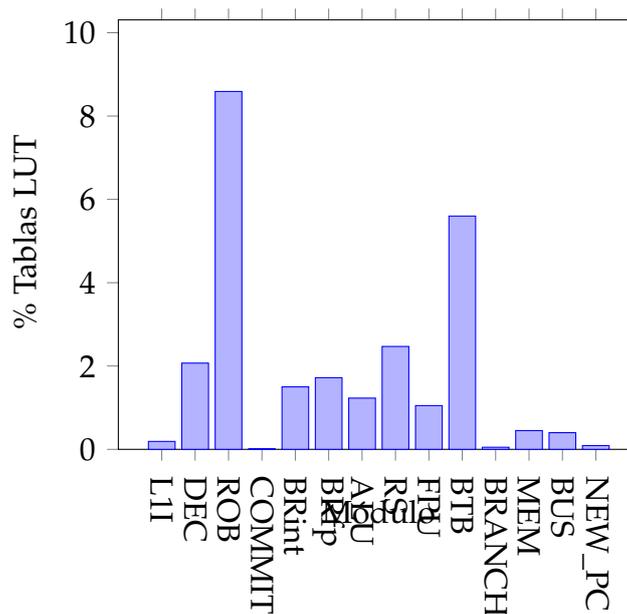


Figura 6.3: Resultados de síntesis en tablas *LUT* de la configuración G

Nótese también la simplicidad del módulo *COMMIT* y *BRANCH*. Estas dos unidades implementan funciones lógicas muy sencillas, por lo que el área de ocupación en la FPGA es prácticamente inexistente. Siguiendo con el análisis, en la figura 6.4, se muestra el porcentaje de registros que contiene cada módulo. Se observa de nuevo como los módulos *ROB* y *BTB* contienen una mayor cantidad de registros, debido a que estas unidades precisan del almacenamiento de tablas y por ello utilizan estos registros.

Lo mismo ocurre con el módulo *RS*, que si bien no tiene mucha lógica asociada, en términos de registros ocupa un porcentaje relevante. Esta diferencia se debe al uso exclusivo de estaciones de reserva por operadores, lo que hace que la lógica de selección de estaciones de reserva sea menor. Hay que hacer constar también que las unidades *DEC*, *COMMIT*, *BUS* y *NEW_PC* son totalmente combinacionales por lo que no ocupan en registros.

A continuación evaluamos el porcentaje de tablas *LUT* que utilizan las diferentes configuraciones del procesador. Tal y como se visualiza en la figura 6.5, la última configuración tiene un mayor número de componentes de mayor complejidad. El procesador G duplica la lógica del procesador F al pasar de dos a cuatro vías. En lógica se observan de hecho tres incrementos significativos. De la configuración A a B, debido al incremento de número de entradas del *ROB* de 16 a 32. De la configuración C a D, debido al incremento en estaciones de reserva de 2 a 4 por operador y por último de F a G, como ya se ha dicho al duplicar el número de vías del procesador.

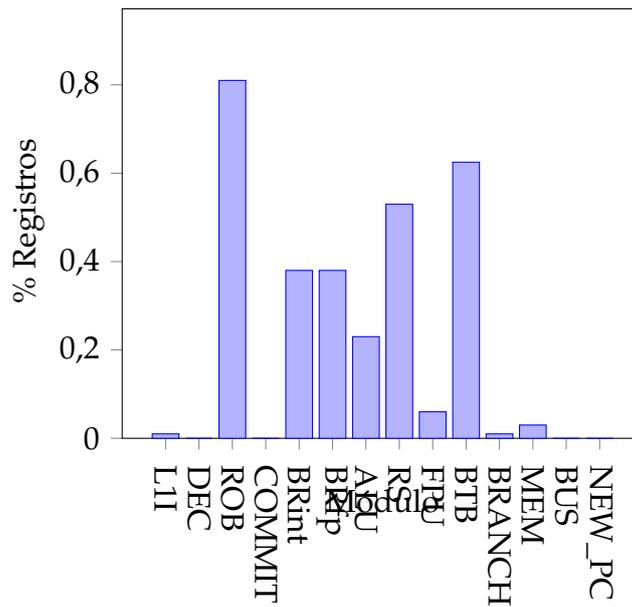


Figura 6.4: Resultados de síntesis en registros de la configuración G

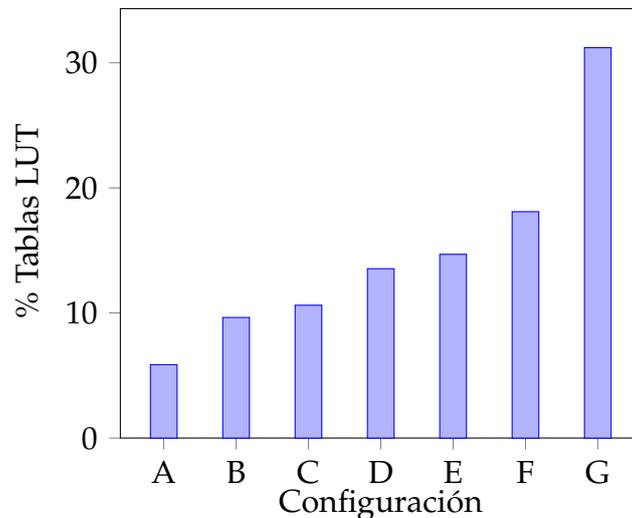


Figura 6.5: Gráfica con los resultados de síntesis en tablas *LUT* de todas las configuraciones

La tendencia anterior en lógica, sin embargo, no se manifiesta en términos de registros. En la figura 6.6, se muestra el porcentaje de registros que utiliza cada configuración del procesador. Cabe destacar que las configuraciones que menos registros utilizan son aquellas que tienen un menor número de entradas en el ROB y menos estaciones de reserva por operador, cosa que hace que descienda el uso de estos elementos. Además también se observa un mayor porcentaje de

uso de los registros cuando aumentamos el número de ALU y FPU, debido a la segmentación que está implementada mediante memorias internas.

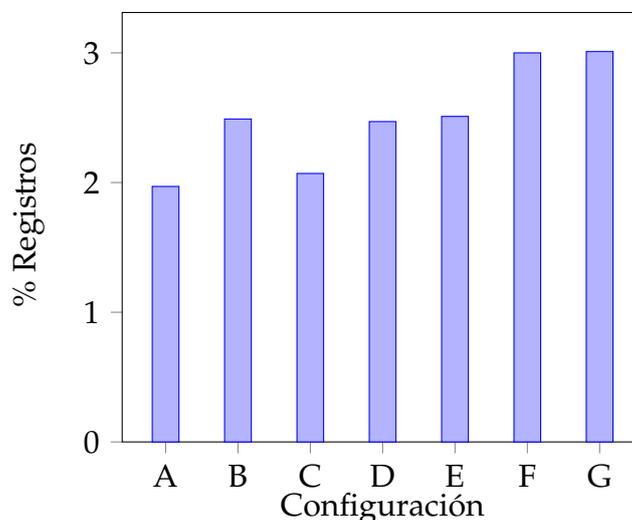


Figura 6.6: Resultados de síntesis en registros en cada configuración en todo el núcleo

6.3 Síntesis de los Componentes Específicos

En esta sección se abordan los resultados de síntesis de los módulos explicados en el capítulo 5: el descodificador, el *reorder buffer* y el operador de salto (BRANCH).

6.3.1. Descodificador

Para mostrar tanto el correcto funcionamiento de la unidad de descodificación como el uso que este hace de los recursos del sistema FPGA, se ha optado por la división de esta sección en dos partes diferenciadas.

- Ejemplo y comparación de un programa simple utilizando diferentes configuraciones.
- Resultados de síntesis.

Resultados de Síntesis

En la figura 6.7 se puede observar el porcentaje de LUT que utilizan los submódulos del descodificador, donde tanto *field_comp* como *RS_update* son las unidades que mayores porcentajes obtienen. El porqué de estos valores corresponde

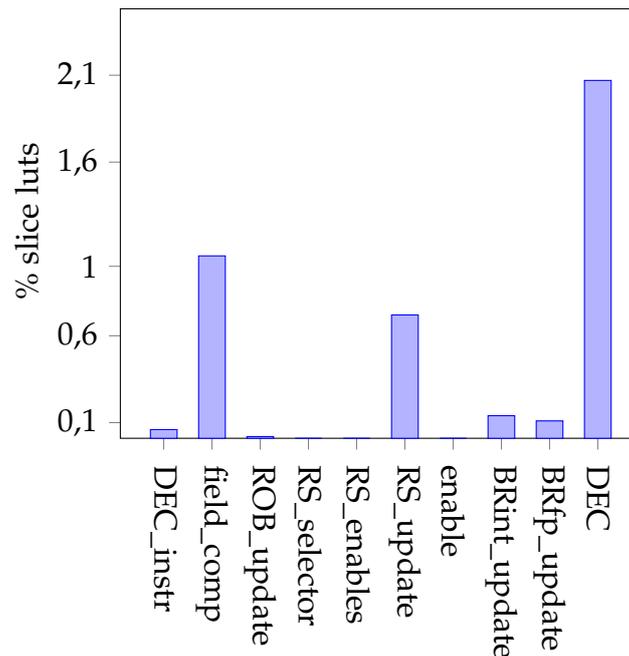


Figura 6.7: Resultados de síntesis en LUT del decodificador con la configuración G

con la cantidad de funciones lógicas existentes dentro del código de los módulos. Los dos submódulos se acercan al 90% de la lógica del decodificador. Por otro lado, *RS_selector*, *RS_enables* y *enable* prácticamente no ocupan recursos de lógica, debido a su sencillez. Todos estos resultados se han obtenido para un decodificador adaptado a un procesador usando la configuración G.

Si se examinan los porcentajes de uso de multiplexores. Se debe destacar el hecho de que *field_comp* dispara el uso de estos elementos, debido a la cantidad de sentencias de flujo que contiene dicho módulo, operadores ternarios concretamente. Se muestra a modo de ejemplo un extracto de *field_comp* en el que se observa el tipo de código que, una vez sintetizado, se convierte en multiplexores.

```

1 //Wire from reg1
2 wire rob_valid_reg1 =
3     mtc1?           data_op1_int[73]:
4     mfc1?           data_op1_fp [73]:
5     int_br?        data_op1_int[73]:
6     fpu?           data_op1_fp [73]:
7     1'd0;

```

Cabe añadir que no se han mostrado las gráficas con el porcentaje de registros que utiliza la unidad de decodificación. Esta unidad es combinacional, por tanto no tiene ningún tipo de memoria interna, es por ello que los resultados en todos los submódulos del decodificador obtuvieron un cero en cuanto a porcentaje de uso de registros. La figura 6.8 muestra la evolución en lógica del decodificador

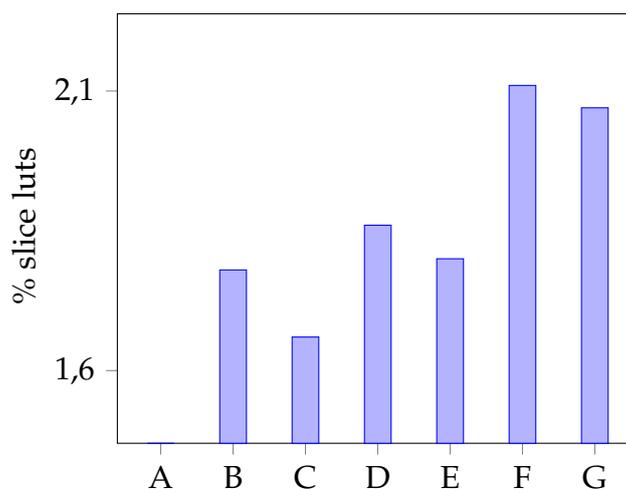


Figura 6.8: Resultados de síntesis del descodificador usando diferentes configuraciones

para los diferentes procesadores que se pueden configurar (A a G). Nótese que la lógica del descodificador varía ya que debe atender a un mayor número de BUS y estaciones de reserva.

Programa de Ejemplo

Con el fin de mostrar la mejora en prestaciones obtenida al aumentar el número de vías, es decir, añadir más descodificadores al procesador con tal de poder interpretar más instrucciones por ciclo, se han ejecutado dos programas de prueba. Si se comparan las figuras 6.9 y 6.10, se observa una ligera mejoría en el caso de usar más descodificadores; en este caso concreto el programa acabaría un ciclo antes gracias a este aumento de unidades de descodificación.

instr/cycles	2	3	4	5	6	7	8
addi \$8, \$0, 10	DEC	ADD	ADD	WBK	COM		
addi \$9, \$0, 20	DEC		ADD	ADD	WBK	COM	
addi \$10, \$0, 30		DEC		ADD	ADD	WBK	COM
addi \$11, \$0, 40		DEC		ADD	ADD	WBK	COM

Figura 6.9: Ejemplo de ejecución con procesador de dos vías, configuración C

instr/cycles	2	3	4	5	6	7
addi \$8, \$0, 10	DEC	ADD	ADD	WBK	COM	
addi \$9, \$0, 20	DEC	ADD	ADD	WBK	COM	
addi \$10, \$0, 30	DEC		ADD	ADD	WBK	COM
addi \$11, \$0, 40	DEC		ADD	ADD	WBK	COM

Figura 6.10: Ejemplo de ejecución con procesador de cuatro vías, configuración G

6.3.2. ROB

En esta sección se centran los esfuerzos en la comprensión de los resultados de síntesis asociados al módulo *reorder buffer*. Se divide en tres partes:

- Resultados de síntesis utilizando la configuración G.
- Comparación de área modificando la configuración G, para que utilice una tabla de 4, 8, 16 o 32 entradas en el ROB.
- Ejemplo de código con dependencias.

Síntesis de la Configuración G

Se puede apreciar en la figura 6.11 el uso de los elementos del sistema FPGA por parte del ROB. Se observa un gran uso de LUT por parte del *reorder buffer*. Como se ha mencionado anteriormente, la estructura interna del ROB es accedida en paralelo tanto para lectura como para escritura. Además, cada entrada del ROB es candidata para ser accedida. Esto hace que la complejidad en la lógica de selección de las entradas del ROB sea elevada.

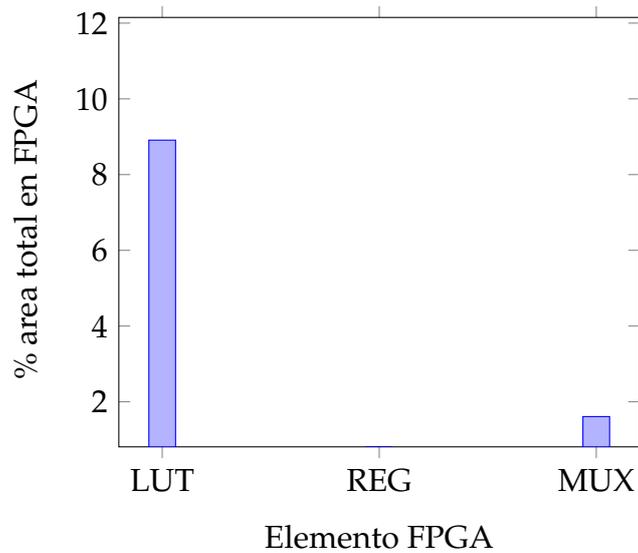


Figura 6.11: Gráfica con los resultados de síntesis del ROB en la configuración G

Comparación de Varias Configuraciones

En la figura 6.12 se aprecia cómo a medida que se añaden más entradas a la tabla del ROB, la lógica aumenta, aumentando así la cantidad de LUT necesarios para la síntesis de la unidad. Observando la gráfica puede apreciarse cómo ese aumento tiene casi una relación lineal con el número de entradas. Si se aumenta al doble el número de entradas, se multiplica por dos el número de LUT necesarios.

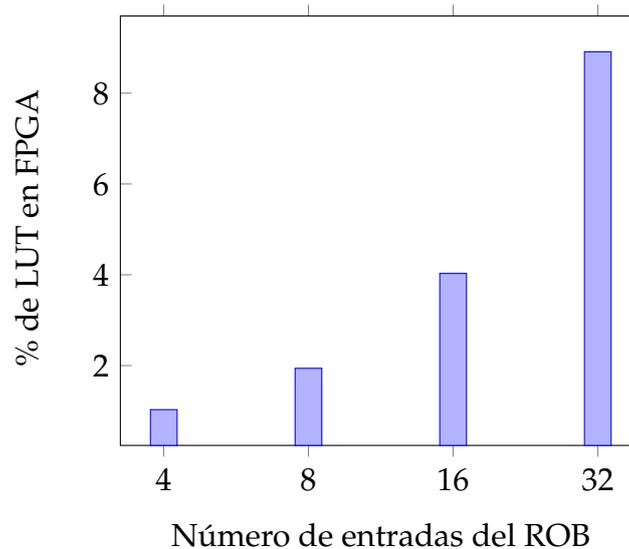


Figura 6.12: Comparativa de uso de LUT en diversas configuraciones del ROB

En la figura 6.13 se aprecia que el comportamiento en cuanto a porcentaje de uso de registros sigue el patrón comentado en la figura 6.12. La principal diferencia es que esta vez la relación es directa al aumento del número de entradas debido a que la estructura interna del ROB está implementada como una variable *reg*. Se muestra a continuación su definición:

```
reg [154:0] rob ['num_ROB_entries - 1:0];
```

Se comentará en el apartado de conclusiones una posible optimización que permite la reducción de este tipo de elementos.

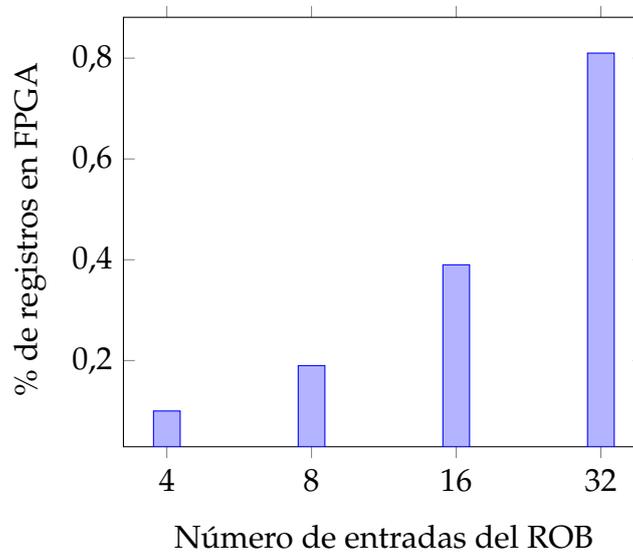


Figura 6.13: Comparativa de uso de registros en diversas configuraciones del ROB

Para concluir esta sección cabe añadir que el módulo ROB se ha validado utilizando un conjunto amplio de instrucciones. Estas contenían múltiples dependencias, las cuales llevan a la situación de saturar el ROB. Nótese que el ROB implementa una lista circular. En el caso comentado la ejecución del programa fue correcta y por tanto se verificó el funcionamiento.

6.3.3. BRANCH

En cuanto al módulo BRANCH se ha de hacer hincapié en el poco la área que ocupa, debido principalmente al compacto diseño del código. Se ha intentado minimizar el uso de comparadores para evitar el uso excesivo de recursos. En cuanto al uso de otros tipos de elementos cabe mencionar que debido a la simplicidad en el código del operador BRANCH solo se usan LUT, exceptuando el uso de una pequeña área cercana al 0,01 % de la FPGA debido al registro que se

utiliza como *buffer* para enviar los datos al BUS (véase la sección 5.3). Se puede observar el porcentaje de área ocupada por los LUT en las figura 6.14.

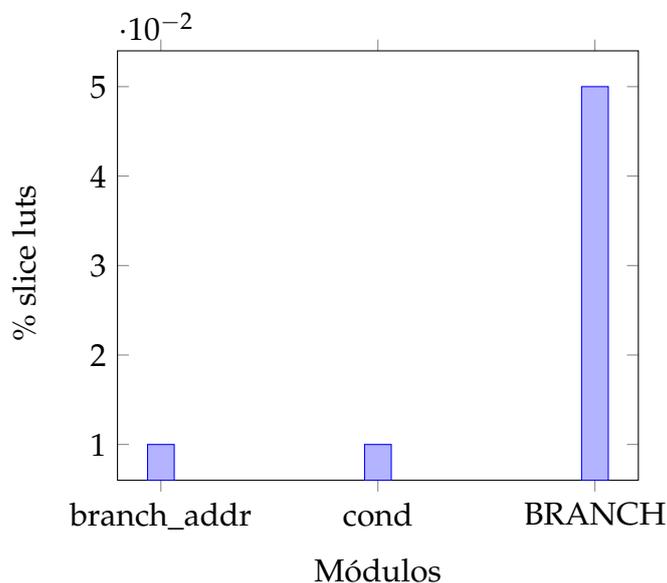


Figura 6.14: Resultados de síntesis en LUT del BRANCH con la configuración G

Ejemplo de Programa con Saltos

Con el objetivo de mostrar el comportamiento del procesador cuando una instrucción `beq` salta, y por tanto el procesador necesita eliminar toda posible incoherencia del estado de la máquina (*flush*), se ha escrito el siguiente programa:

```
bucle:  addi $8, $0, 1
        beq $8, $8, bucle
        addi $8, $0, 2
        addi $9, $8, 2
        addi $10, $8, 4
```

Se puede observar que la condición del bucle es cierta inicialmente, dado que `$8` siempre va a ser igual a `$8`. Por tanto, una vez se calcule la dirección, la condición debe ser cierta y entonces el procesador deberá cambiar su PC para ir a la dirección que marca la etiqueta. En la figura 6.15 se aprecia cómo el funcionamiento del procesador es el correcto. El procesador ejecuta instrucciones hasta que el operador `BRANCH` ha resuelto la condición, en ese momento se manda una señal de *flush*, debido al fallo en la predicción, a todos los componentes del procesador para que cesen su ejecución. Nótese que, antes de saber el resultado

de la condición de salto, el procesador sigue ejecutando las instrucciones siguientes, debido a que el BTB ha predicho que la instrucción beq no saltaría y una vez conocido el fallo de predicción se rectifica el comportamiento.

instr/cycles	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
0 addi \$8, \$0, 1	DEC	ADD		WBK	COM					
1 beq \$8, \$8, bucle	DEC				BCH	WBK	COM			
2 addi \$8, \$0, 2	DEC	ADD		WBK			FLU			
3 addi \$9, \$8, 2	DEC						FLU			
4 addi \$10, \$8, 4		DEC			ADD		FLU			
5 addi \$8, \$0, 1									DEC	ADD
6 beq \$8, \$8, bucle									DEC	
7 addi \$8, \$0, 1										DEC
8 beq \$8, \$8, bucle										DEC

Figura 6.15: Ejemplo de ejecución de un programa con instrucciones de salto

CAPÍTULO 7

Conclusiones

En este capítulo se exponen a modo de resumen qué objetivos se han visto alcanzados durante el desarrollo del trabajo, así como los problemas más importantes que aparecieron a lo largo del trabajo.

7.1 Contratiempos y problemas sufridos

El principal problema fue que, a medida que avanzaba el trabajo, se añadieron funcionalidades que originalmente no se habían contemplado. Este hecho implicó un rediseño de casi todos los módulos ya implementados. Otro contratiempo muy importante fue que ninguno de los componentes del grupo conocía Verilog, lenguaje muy específico del área de Ingeniería de Computadores, por lo que al principio del trabajo se dedicó tiempo al estudio y aprendizaje de dicho lenguaje.

De cara a las pruebas se precisaba de una licencia de la empresa Xilinx, propietaria del software Vivado. Por ello se tuvo que hacer una petición expresa a GAP para que se nos otorgara una y así poder usar la herramienta completa. A la hora de realizar la síntesis de los módulos en los equipos del laboratorio, tuvimos problemas con las versiones tanto del sistema operativo como de Java; es por ello que se acabó trabajando en ordenadores personales y teniendo así un control absoluto sobre el sistema.

En un primer instante se hizo una implementación del ROB y de MEM poco óptima, en cuanto a área de la FPGA se refiere, debido al uso excesivo de registros. Por esta razón que se minimizó el uso de este tipo de elementos, a la espera de una posible traducción del comportamiento basado en registros a otro basado en bloques de memoria.

En el diseño inicial se optó por una ALU que a pesar de tener varios operadores internos (sumador-restador, multiplicador, divisor, entre otros), solo usara uno; de esta manera se escogía una instrucción de las estaciones de reserva asocia-

das. Se varió el comportamiento para que pudieran entrar en ejecución diversas instrucciones si usaban diferente recurso interno dentro de la ALU. Por ejemplo, una suma y una multiplicación ejecutándose a la vez.

Aunque inicialmente se pretendía soportar un paquete básico de instrucciones, se precisó de una ampliación para programas más complejos y así medir mejor el rendimiento del procesador. Esto requirió una gran comprensión del formato de instrucciones del MIPS, dado que ya no solo se trataba de soportar sumas y restas, sino instrucciones con una implementación más compleja, como *mtc1*, *jr*, *sw* y *cvt*, entre otras.

Una vez implementado el código se pasó a la prueba del comportamiento, usando la herramienta de simulación proporcionada por Vivado. Aun así, se necesitaba una interfaz más personalizada, y así agilizar la fase de pruebas. Para ello se creó desde cero un programa en Python que, usando como fuente un fichero log generado por Vivado, transformara la información en un cronograma dividido por instantes de tiempo (véase 3.4).

Debido a todos los contratiempos indicados anteriormente no se pudo llegar a insertar el procesador desarrollado en el sistema FPGA, por lo que este se convertirá en un trabajo futuro.

7.2 Consideraciones finales

Cabe destacar que, como se ha mencionado en capítulos anteriores, el trabajo no es individual, sino que es la suma del esfuerzo de cuatro alumnos, intentando así hacer un trabajo de mayor envergadura del que se podría haber realizado individualmente. A lo largo del todo el desarrollo se ha reforzado la cooperación entre los miembros, tanto en la ayuda con el código como en el uso de las herramientas, hecho que ha supuesto un perfeccionamiento de las aptitudes profesionales de los componentes del equipo.

En cuanto a la implementación del código, no solo se han conseguido los objetivos de implementar los módulos iniciales, sino que además se han diseñado, implementado y añadido otros. Por ejemplo el módulo *field_comp* del decodificador, el *new_pc_addr*, y por último una unidad que implementa el algoritmo *round robin*.

Dentro en la parte de verificación, mediante el uso de la herramienta Vivado se simuló el comportamiento que tendría el procesador dentro de la FPGA, y así se pudieron depurar errores de implementación. Cabe destacar que esta parte fue uno de los puntos fuertes del trabajo. Con el que se consiguió una gran familiarización con el entorno de simulación.

Por último, a la hora de sintetizar, se pudo observar el espacio ocupado de cada módulo y así pensar en diseños alternativos que hagan hincapié en la eficiencia del área de la FPGA.

7.3 Ampliaciones y trabajo futuro

Dado que no se pudo insertar el procesador desarrollado en el sistema FPGA, una ampliación posible sería insertar este trabajo en la FPGA junto con toda la arquitectura PEAK.

Varias unidades del núcleo desarrollado lanzan excepciones al procesador, pero nadie recoge esa información. Como trabajo futuro se debería capturar este comportamiento y obrar en consecuencia, añadiendo un módulo que centralizara esta tarea, eliminando el comportamiento de unidad de control que actualmente tiene el decodificador.

Como posible mejora se podría añadir el soporte para instrucciones con doble precisión en todo el procesador. Esto quiere decir que la longitud de los operandos y el resultado son de 64 bits, en vez de los 32 bits actuales. Con esta ampliación se obtendría una mejor precisión a la hora de realizar operaciones con enteros o de coma flotante y por lo tanto un mayor rango de representación. Cabe destacar que la unidad ROB ya incluye el soporte para valores de 64 bits en su campo *value*.

Por otro lado, gracias a la estructura modular del decodificador, una futura línea de trabajo podría ser cambiar todo el comportamiento basado en instrucciones entrantes con formato MIPS a otro, como podría ser OpenRISC, debido a que toda la interpretación del formato de instrucciones se encuentra en un único módulo (*DEC_instr*) no implicaría un gran nivel de complejidad. Siguiendo con posibles mejoras en el decodificador, se podrían añadir registros de segmentación para que esta unidad se divida en dos, con el propósito de eliminar la gran cantidad de entradas que llegan a este elemento desde el banco de registros. Así pues, en la primera etapa de segmentación del decodificador se haría una petición al banco de registros de los operandos fuente, y en la segunda se obtendrían. Como se ha podido observar, se debería por lo tanto añadir también cierta funcionalidad a los bancos de registros, para poder soportar este nuevo comportamiento del decodificador.

Otra posible optimización consistiría en cambiar la implementación del ROB para que este haga uso de los bloques de memoria configurable del sistema FPGA, reduciendo así el área que ocupa el módulo *reorder buffer* en dicho dispositivo una vez sintetizado.

En el ROB todas las instrucciones comparten una misma estructura indiferentemente del operador que utilizan. Se podría extrapolar esta idea a las estaciones de reserva. Es decir, tener estaciones de reserva genéricas y de este modo buscar un posible aumento en el uso de estas estructuras. Para identificar el tipo de las instrucciones albergadas se añadiría un campo más en esta nueva estructura.

Otro de los trabajos futuros consistiría en efectuar un reemplazo del módulo interno *man_add_sub* situado en la FPU por uno de los tres sumadores-restadores que se han implementado en la unidad aritmético-lógica. Este bloque tiene la

función de sumar o restar mantisas y se podrían intercambiar perfectamente ya que tenemos suboperadores que realizan este trabajo mucho mas rápido. Como la unidad de coma flotante se encuentra diseñada por fases, si se realiza la optimización anteriormente citada, se conseguiría un operador supersegmentado por el hecho de contener unidades internas divididas por registros de segmentación.

En aras a completar el funcionamiento de la unidad de memoria, se podría añadir el comportamiento para dos instrucciones más, estas son: *sc* (*Store Conditional Word*) y *ll* (*Load Linked Word*), donde la primera guarda una palabra completa (también de 32 bits) en memoria de forma atómica, y la segunda carga una palabra (32 bits) de memoria de forma atómica. Nótese que el propósito de ambas instrucciones es evitar condiciones de carrera gracias a la forma atómica de su ejecución.

Bibliografía

- [1] Mark Gordon Arnold. *Verilog digital computer design: Algorithms into hardware*. Upper Saddle River, Prentice Hall PTR, 1999.
- [2] *Mips Architecture and Assembly Language Overview*. University of Illinois at Chicago, [consulta: 22 febrero 2015, 18:00]. Disponible en: <http://logos.cs.uic.edu/366/notes/MIPS%20Quick%20Tutorial.htm>.
- [3] Joseph J. F. Cavanagh. *Digital Computer Arithmetic - Design and Implementation*. McGraw-Hill, Inc., 1985.
- [4] Michael D. Ciletti. *Advanced digital design with the Verilog HDL*. Upper Saddle River, Prentice Hall, 2011.
- [5] *Pro Git* git-scm, 2014, [consulta: 15 enero 2015, 13:00]. Disponible en: <https://progit2.s3.amazonaws.com/en/2015-05-31-24e8b/progit-en.519.pdf>.
- [6] Hennessy, J.L., Patterson, D.A. *Computer architecture: a quantitative approach*. Morgan Kaufmann, 2012.
- [7] Hennessy, J.L., Patterson, D.A. *Computer organization and design: the hardware-software interface*. Morgan Kaufmann, 2012.
- [8] *IEEE Standard for Binary Floating-Point Arithmetic*. IEEE Standards Board, 1985, [consulta: 9 enero 2015, 17:00]. Disponible en: <http://ieeexplore.ieee.org/stamp/stamp.jsp?tp=&arnumber=30711>.
- [9] *MIPS (procesador)* Wikipedia: The Free Encyclopedia., 26 mayo 2014 3:46 última modificación [consulta: 2 Junio 2015, 12:00]. Disponible en: [https://es.wikipedia.org/wiki/MIPS_\(procesador\)](https://es.wikipedia.org/wiki/MIPS_(procesador)).
- [10] MIPS Technologies, Inc. *MIPS Architecture for Programmers Volume I: Introduction to the MIPS32 Architecture*. Mountain view, & CA, marzo, 2001.
- [11] MIPS Technologies, Inc. *MIPS Architecture for Programmers Volume II: The MIPS32 Instruction Set*. Mountain view, & CA, marzo, 2001.
- [12] MIPS Technologies, Inc. *MIPS Architecture for Programmers Volume II: The MIPS32 Instruction Set*. Mountain view, & CA, junio, 2003.

-
- [13] Larus R, James. *SPIM S20 A MIPS R2000 Simulator* University of Wisconsin Madison, 1997, [consulta: 22 abril 2015, 17:00]. Disponible en: http://pages.cs.wisc.edu/~larus/SPIM/spim_documentation.pdf.
- [14] Shrivastava Purnima, Tiwari Mukesh, Singh Jaikaran y Rathore Sanjay. VHDL Environment for Floating point Arithmetic Logic Unit - ALU Design and Simulation *Research Journal of Engineering Sciences*, Vol. 1(2), 1-6, Sehore, MP, INDIA, agosto, 2012.
- [15] *Vivado Design Suite User Guide: Using the Vivado IDE*. Xilinx, 30 abril 2014, [consulta: 10 enero 2015, 10:00]. Disponible en: http://www.xilinx.com/support/documentation/sw_manuals/xilinx2014_1/ug893-vivado-ide.pdf.
- [16] *pi* MathIsFun.com [consulta: 5 julio 2015, 14:00]. Disponible en: <http://www.mathsisfun.com/numbers/pi.html>.
- [17] *All Programmable 7 Series Product Tables and Product Selection Guide* Xilinx, 2015, [consulta: 5 julio 2015, 14:00]. Disponible en: http://www.xilinx.com/publications/prod_mktg/7-series-product-selection-guide.pdf.

APÉNDICE A

Interconexión de Módulos

A.1 RS

Dependiendo del tipo de estación de reserva el contenido de los puertos difiere, aunque en muchos casos se asemeja y solo difiere en el puerto de salida *to_OP*, siendo la interfaz del módulo la siguiente:

- *RSx_reset* (entrada, 1 bit). Una por cada estación de reserva definida.
- *fromCOMMITx* (entrada, 9 bits). Hay tantos *fromCOMMITx* como *COMMITs* se definen. Cada *fromCOMMITx* es un bus con la siguiente configuración:
 - *valid* (1 bit). Indica que el contenido es válido.
 - *flush* (1 bit). Indica que se tiene que eliminar todas las RS menos las escrituras confirmadas.
 - *confirm* (1 bit). Indica que hay que confirmar un store.
 - *er* (6 bits). Estación de reserva a confirmar.
- *RSx_toDEC* (salida, 147 bits). Una por cada estación de reserva definida. Cada *RSx_toDEC* contiene:
 - *used* (1 bit). Indica si la RS está siendo utilizada.
 - *LRU* (2 bits). Indica la prioridad al usar el algoritmo LRU.
 - *PC* (32 bit). Dirección de la propia instrucción
 - *operation* (6 bits). Operación a realizar.
 - *valid1* (1 bit). Indica si el campo *value1* contiene un dato válido.
 - *value1* (32 bits). Contenido del operando uno.
 - *tag1* (8 bits). Tag asociado al operando uno.

- *valid2* (1bit[64]). Indica si el campo *value2* contiene un dato válido
 - *value2* (32 bits). Contenido del operando dos.
 - *tag2* (8 bits). Tag asociado al operando dos.
 - *value3* (16 bits). Contenido del operando tres(inmediato,no require valid ni tag)
 - *rob_entry* (8 bits). Tag del resultado.
- *RSx_fromDEC* (entrada, 147 bits). Una por cada estación de reserva definida. Contiene el mismo formato que *toDECx*.
 - *fromBUSx* (entrada, 80 bits). Tantas como buses hayan definidos. Cada *BUS* contiene la siguiente información:
 - *valid* (1 bit). Indica que el contenido del bus es válido.
 - *taken* (1 bit). Indica si la la condición del salto a sido *true*.
 - *rob_entry* (8 bits). Entrada de ROB asociada a la operación.
 - *value* (64 bits). Valor del resultado producido por un operador.
 - *exception* (1 bit). Indica si la instrucción ha generado una excepción.
 - *exception_code* (5 bits). Indica el código de excepción.
 - *RSx_toOP* (salida). Una por cada estación de reserva. Dependiendo del tipo de estación de reserva el contenido de los puertos difiere:
 - Para estaciones de reserva de FPU/ALU:
 - *used* (1 bit). *RS* en uso.
 - *valid1* (1 bit). Indica si el campo *value1* contiene un dato válido.
 - *value1* (32 bits). Valor del operando uno.
 - *valid2* (1 bit). Indica si el campo *value2* contiene un dato válido.
 - *value2*(32 bits). Valor del operando dos.
 - *op*(6 bits). Operación a realizar.
 - *rob_entry*(8 bits). Entrada ROB asociada.
 - Para estaciones de reserva de *MEM*:
 - *used* (1 bit). *RS* en uso.
 - *confirmed* (1 bit). Bit de escritura confirmada.
 - *LRU*(2 bits). Indica el orden temporal de las instrucciones al ser decodificadas.
 - *op*(6 bits). Operación a realizar.
 - *rob_entry* (8bits). Entrada del ROB asociada.
 - *value3*(16bits). Valor del operando uno.
 - *value2* (32 bits). Valor del operando dos.

- *value1* (32 bits). Valor del operando uno.
- *valid2* (1 bit). Indica si el campo *value2* contiene un dato válido.
- *valid1* (1 bit). Indica si el campo *value1* contiene un dato válido.
- Para estaciones de reserva de *BRANCH*:
 - *used* (1 bit). Indica *RS* en uso.
 - *PC* (32 bits). PC de la propia instrucción.
 - *op* (6 bits). Operación a realizar.
 - *rob_entry* (8 bits). Entrada de ROB asociada
 - *value3* (16 bits). Valor del operando tres.
 - *value2* (32 bits). Valor del operando tres.
 - *value1* (16 bits). Valor del operando tres.
 - *valid2* (1 bit). Indica si el campo *value2* contiene un dato válido.
 - *valid1* (1 bit). Indica si el campo *value1* contiene un dato válido.

A.2 BUS

Los puertos de entrada y salida de este modulo difieren en función del número de elementos definidos. A continuación se definirá cada uno de los puertos de entrada/salida:

- *DATAin_OP* (entrada, 78 bits). Hay tantos *DATAin_OP* como operados se hayan definido. Cada *DATAin_OP* es un *BUS* que contiene la siguiente configuración:
 - *rob_entry* (8 bits). Entrada del ROB asociada a la operación.
 - *value* (64 bits). Valor del operador.
 - *exception* (1 bit). Indica si la instrucción ha generado una excepción.
 - *exception_code* (5 bits). Indica el código de excepción.
 - En caso de tratarse de un operador de salto, la configuración aumentará una posición siendo el bit de mayor peso el siguiente:
 - *taken* (1 bit). Indica si el salto al final resultado tomado o no.
- *REQUEST_RSX* (entrada, 1 bit). Uno por cada estación de reserva definida.
- *GRANT_RSX* (salida, 1 bit). Uno por cada estación de reserva definida.
- *BUSxOut* (salida, 80 bits). Tantas como buses hayan definidos. Cada *BUS* contiene la siguiente información:
 - *valid* (1 bit). Indica que el contenido del *BUS* es válido.

- *taken* (1 bit).
- *rob_entry* (8 bits). Entrada de ROB asociada a la operación.
- *value* (64 bits). Valor del resultado producido por un operador.
- *exception* (1 bit). Indica si la instrucción ha generado una excepción.
- *exception_code* (5 bits). Indica el código de excepción.

A.3 DEC

El módulo *DEC* se encarga de realizar la decodificación de una instrucción. Para ello, el módulo tiene el siguiente interfaz:

- *num_ROB_entries_in* (entrada, 8 bits) Número de entradas del ROB disponibles.
- *first_ROB_entry_in* (entrada, 8 bits) Primera entrada disponible en el ROB.
- *RS_in* (entrada, 147 bits una por estación de reserva definida), cada *RS_in* contiene:
 - *used* (1 bit). Indica si la RS está siendo utilizada.
 - *LRU* (2 bits).
 - *PC* (32 bit). Dirección de la propia instrucción.
 - *operation* (6 bits). Operación a realizar.
 - *valid1* (1 bit). Indica si el campo *value1* contiene un dato válido.
 - *value1* (32 bits). Contenido operando 1.
 - *tag1* (8 bits). Tag asociado al operando 1.
 - *valid2* (1 bit). Indica si el campo *value2* contiene un dato válido.
 - *value2* (32 bits). Contenido operando 2.
 - *tag2* (8 bits). Tag asociado al operando 2.
 - *value3* (16 bits). Contenido operando 3 (inmediato, no requiere *valid* ni *tag*).
 - *rob_entry* (8 bits). Tag del resultado.
- *RBfp_in* (entrada, 74 bits por registro) Cada uno de los 32 registros contiene:
 - *rob_valid* (1 bit). Indica campo *rob_entry* es válido.
 - *rob_entry* (8 bits). Tag asociado al registro.
 - *value* (32 bits). Valor del registro.
 - *last_value* (32 bits). Ultimo valor pendiente de commit.

- *valid_last_value* (1 bit). Indica *last_value* es válido.
- *RBint_in* (entrada, 74 bits por registro) Cada uno de los 34 registros (32 más HI y LO) contiene:
 - *rob_valid* (1 bit). Indica campo *rob_entry* es válido.
 - *rob_entry* (8 bits). Tag asociado al registro.
 - *value* (32 bits). Valor del registro.
 - *last_value* (32 bits). Último valor pendiente de commit.
 - *valid_last_value* (1 bit). Indica que *last_value* es válido.
- *instr* (entrada, 32 bits). Instrucción MIPS a descodificar.
- *enable_instr* (entrada, 1 bit). Indica si la instrucción a descodificar es válida.
- *enable_in* (entrada, 1 bit). Habilita el descodificador.
- *PC_addr* (entrada, 32 bits). Dirección de la instrucción a decodificar.
- *predict* (entrada, 1 bit). Predicción de salto de la instrucción a descodificar.
- *enable_out* (salida, 1 bit). Indica que el descodificador ha descodificado una instrucción.
- *num_ROB_entries_out* (salida, 8 bits). Número de entradas disponibles tras la decodificación.
- *first_ROB_entry_out* (salida, 4 bits). Siguiete entrada disponible del ROB.
- *RS_out* (salida, 147 bits). Contiene *RS_in* pero modificado tras la descodificación de la instrucción.
- *RBfp_out* (salida, 74 bits). Contiene *RBfp_in* pero modificado tras la descodificación de la instrucción.
- *RBint_out* (salida, 74 bits). Contiene *RBint_in* pero modificado tras la descodificación de la instrucción.
- *toROB* (salida, 85 bits). Contiene la configuración para el ROB siendo un vector de bits con los siguientes campos:
 - *valid* (1 bit). Indica que el contenido es válido
 - *disableBTB* (1 bit) Indica que el BTB debe deshabilitarse.
 - *j_jal* (2bit) Indica que la instrucción es una j, una jal o una jr, por lo que taken debe de ser igual a 1.
 - *set_wb* (1bit). Indica que el ROB debe poner WB a uno al llegar la operación desde el DEC, (usado en instrucciones que no pasan por ningún operador).

- *reg_destination* (6 bits). Indica registro destino de la operación.
 - *bank_destination* (1 bit). Indica el banco de registros destino (0 enteros, 1 coma flotante).
 - *branch* (1 bit). Indica si la operación es de tipo salto.
 - *predict* (1 bit). Indica la predicción realizada.
 - *write_reg* (1 bit). Indica si la operación es de tipo aritmética (escribe en el banco de registros)
 - *store* (1 bit). Indica si la operación es un store a memoria.
 - *rs* (6 bits). Indica la estación de reserva utilizada (para localizar después stores y confirmarlas).
 - *pc_dest* (32 bit). Dirección de salto (solo j y jal).
 - *pc_dir* (32 bits). Dirección PC de la instrucción descodificada.
- *BUS_in* (entrada, 79 bits). Contiene el contenido de todos los buses del procesador.
 - *valid* (1 bit). Indica que el contenido del bus es válido.
 - *Rob_entry* (8 bits). Contiene el valod de la entrada de ROB.
 - *value* (64 bits). Contiene el resultado a escribir.
 - *exception* (1 bit). Indica si la operación generó alguna excepción.
 - *exception_code* (5 bits). Contiene la causa de excepción.

A.4 ROB

El módulo ROB implementa un *reorder buffer* de 256 slots. El número de slots será parametrizable y siempre potencia de dos. Para su implementación se utilizan dos punteros, *first* y *last*, los dos implementando una cola circular. El puntero *first* apunta al slot que contiene la primera entrada del ROB (la instrucción que se debe retirar) mientras que el puntero *last* apunta al siguiente slot que se puede utilizar para ubicar una nueva entrada (la instrucción que se descodifica). Se utilizará un registro interno que llevará la cuenta de entradas disponibles.

- *fromDECx* (entrada). Contiene la configuración a escribir que proviene de un descodificador. Hay tantos *fromDECx* como descodificadores se implementen (número de vías del procesador). Mirar puerto de salida *toROB* en el descodificador para una descripción de los campos.
- *num_ROB_entries* (salida, 8 bits). Indica cuantas entradas hay disponibles en la tabla.

- *first_ROB_entry* (salida, 8 bits). Indica la primera entrada a utilizar en el ROB. Se usa en los descodificadores.
- *fromCOMMITx* (entrada, 3 bits). BUS con las órdenes del *COMMIT*. Hay tantos *fromCOMMIT* como *COMMIT* se implementen (grado del procesador). *fromCOMMITx* contiene los siguientes campos:
 - *valid* (1 bit). Indica que el contenido es válido.
 - *flush* (1 bit). Indica que se tienen que eliminar todas las entradas del ROB.
 - *remove_first_entry* (1 bit). Indica que se tiene que eliminar la primera entrada del ROB.
- *toCOMMITx* (salida, 161 bits). Bus con la información para el *COMMIT*. Hay tantos *toCOMMITx* como *COMMITs* se implementen (grado del procesador). *toCOMMIT* contiene los siguientes campos:
 - *valid* (1 bit). Indica que el contenido es válido
 - *rob_entry* (8 bits).
 - *disableBTB* (1 bit). Indica que esta operación no debe hacer uso del *BTB*, siempre debe fallar.
 - *instr_addr* (32 bits). Contiene el *PC* de la instrucción actual.
 - *dest_addr* (32 bits). Contiene la dirección calculada.
 - *exception* (1 bit). Indica que la instrucción a generado una excepción.
 - *exception_code* (5 bits). Contiene la causa de la excepción.
 - *register* (6 bits). Indica el registro destino.
 - *register_bank* (1 bit). Indica si el banco es de enteros (0) o coma flotante (1).
 - *value* (64 bits). Valor a escribir.
 - *branch* (1 bit). Indica si la instrucción es de salto.
 - *write_reg* (1 bit). Indica si la instrucción es de tipo aritmética (escribe en registro).
 - *predict* (1 bit). Indica la predicción realizada.
 - *taken* (1 bit). Indica si el salto fue tomado (1) o no (0).
 - *store* (1 bit). Indica si la instrucción es una store.
 - *rs* (5 bits). Indica la estación de reserva asociada.
 - *fromBUSx* (entrada, 80 bits). BUS entre estaciones de reserva y recursos. Hay tantos *fromBUSx* como buses implementados. Cada *BUSout* contiene los siguientes campos:

- *valid* (1 bit). Indica que el contenido del BUS es válido.
 - *taken* (1 bit).
 - *rob_entry* (8 bits). Índice del ROB.
 - *value* (64 bits). Valor producido
 - *exception* (1 bit). Indica que se ha producido una excepción.
 - *exception_code* (5 bits). Contiene el código de excepción.
- *rst* (entrada, 1 bit). Reset del módulo. Cuando la señal esté a nivel bajo, y ante un flanco de subida de la señal de reloj, el módulo se debe reinicializa.
 - *clk* (entrada, 1 bit). Reloj del procesador.

A.5 BRANCH

El módulo BRANCH se encarga de calcular la dirección de salto y el resultado del salto (taken, not taken). La interfaz del módulo es la siguiente:

- *RSx* (entrada, uno por estación de reserva del operador). Véase la definición del puerto *toOPx* (BRANCH) en el módulo RS para un mayor detalle.
- *request* (1 bit, salida). Petición al *BUS*.
- *grant* (1 bit, entrada). Reconocimiento del *BUS*.
- *rsx_reset* (1 bit, salida, uno por estación de reserva del operador). Fuerza la liberación de la estación de reserva asociada.
- *out* (salida). Datos de salida. Incluye:
 - *value* (64 bits).
 - *rob_index* (6 bits).
 - *exemption bit* (1 bit).
 - *exemption code* (5 bits).
- *reset* (entrada, 1 bit). Indica *reset* a nivel bajo del módulo.
- *clk* (entrada, 1 bit). Señal de reloj del procesador.

A.6 COMMIT

En cada ciclo, el bloque *COMMIT* confirma una instrucción. La interfaz del módulo es la siguiente:

- *fromROB* (entrada, 162 bits), contiene la información relevante de la entrada del ROB asociada a la operación de commit. Véase *toCOMMITx* en el módulo ROB para un detalle de sus campos.
- *enable_in* (entrada), señal que habilita el commit.
- *toROB* (salida, 3 bits), contiene las acciones a realizar en el ROB por parte del commit. Véase *fromCOMMITx* en el módulo ROB para un detalle de sus campos.
- *toRBint* (salida, 81 bits), contiene las acciones a realizar en el banco de registros de enteros por parte del commit. Véase *fromCOMMITx* en el módulo RB para un detalle de sus campos.
- *toRBfp* (salida, 81 bits), contiene las acciones a realizar en el banco de registros de coma flotante por parte del commit. Véase *fromCOMMITx* en el módulo RB para un detalle de sus campos.
- *toRS* (salida, 9 bits), contiene las acciones a realizar en las estaciones de reserva por parte del commit. Véase *fromCOMMITx* en el módulo RS para un detalle de sus campos.
- *toBTB* (salida, 68 bits), contiene las acciones a realizar en el módulo BTB por parte del commit. Véase *fromCOMMITx* en el módulo BTB para un detalle de sus campos.
- *enable_out* (salida), señal que habilita los siguientes commit (conectados en serie).
- *flush_toOP* (salida), señal que obliga a los operadores a parar la ejecución y eliminar las instrucciones en proceso.

A.7 ALU

La unidad ALU tiene la función de ejecutar las operaciones con enteros aritméticas y lógicas que provienen de las estaciones de reserva y envía su resultado al bus. La interfaz del módulo es la siguiente:

- *RSx* (entrada, uno por estación de reserva del operador). Véase la definición del puerto *toOPx* (ALU) en el módulo RS para un mayor detalle.

- *request* (1 bit, salida). Petición al *BUS*.
- *grant* (1 bit, entrada). Reconocimiento del *BUS*.
- *rsx_reset* (1 bit, salida, uno por estación de reserva del operador). Fuerza la liberación de la estación de reserva asociada.
- *out* (salida). Datos de salida. Incluye:
 - *value* (64 bits).
 - *rob_index* (6 bits).
 - *exception bit* (1 bit).
 - *exception code* (5 bits).
- *reset* (entrada, 1 bit). Indica *reset* a nivel bajo del módulo.
- *clk* (entrada, 1 bit). Señal de reloj del procesador.

A.8 FPU

La unidad FPU tiene la función de ejecutar las operaciones en coma flotante que provienen de las estaciones de reserva y envía su resultado al bus. La interfaz del módulo es la siguiente:

- *RSx* (entrada, uno por estación de reserva del operador). Véase la definición del puerto *toOPx* (ALU) en el módulo RS para un mayor detalle.
- *request* (1 bit, salida). Petición al *BUS*.
- *grant* (1 bit, entrada). Reconocimiento del *BUS*.
- *rsx_reset* (1 bit, salida, uno por estación de reserva del operador). Fuerza la liberación de la estación de reserva asociada.
- *out* (salida). Datos de salida. Incluye:
 - *value* (64 bits).
 - *rob_index* (6 bits).
 - *exception bit* (1 bit).
 - *exception code* (5 bits).
- *reset* (entrada, 1 bit). Indica *reset* a nivel bajo del módulo.
- *clk* (entrada, 1 bit). Señal de reloj del procesador.

A.9 MEM

El módulo *MEM* se encarga de todas las lecturas y escrituras a memoria. Tiene la siguiente interfaz.

- *RSx* (entrada, uno por estación de reserva del operador). Véase la definición del puerto *toOPx* (MEM) en el módulo RS para un mayor detalle.
- *request* (1 bit, salida). Petición al *BUS*.
- *grant* (1 bit, entrada). Reconocimiento del *BUS*.
- *rsx_reset* (1 bit, salida, uno por estación de reserva del operador). Fuerza la liberación de la estación de reserva asociada.
- *out* (salida). Datos de salida. Incluye:
 - *value* (64 bits).
 - *rob_index* (6 bits).
 - *exemption bit* (1 bit).
 - *exemption code* (5 bits).
- *reset* (entrada, 1 bit). Indica *reset* a nivel bajo del módulo.
- *clk* (entrada, 1 bit). Señal de reloj del procesador.

A.10 BTB

El módulo BTB se encarga de realizar las predicciones de salto, así como de calcular la dirección de la siguiente instrucción a ejecutar en caso de predicción de salto. También se encarga de actualizar la información utilizada para realizar la predicción. La interfaz del módulo es la siguiente:

- *address* (entrada, 32 bits). Dirección del PC actual.
- *addressBTB* (salida, 32 bits). Indica la dirección de salto cuando se predice.
- *enableX* (salida, 1 bit). Hay un enable por decodificador. El primer enable (*enable0*) siempre estará a uno. Los demás se calculan internamente. Cuando un enable está a cero impedirá que el descodificador interprete la instrucción.
- *predictX* (salida, 1 bit). Hay una señal *predict* por descodificador. Indica si la instrucción ha hecho una predicción de salto (0 no salta, 1 salta).

- *fromCOMMITx* (entrada, 67 bits). Hay un *fromCOMMIT* por cada módulo COMMIT implementado en el procesador.
- *rst* (entrada), señal de *reset* a nivel bajo. Se eliminarán todos los tags y los bits *valid_last_value* y se pondrán todos los valores a cero de los registros.
- *clk* (entrada). Señal de reloj.

A.11 RBint y RBfp

El banco de registro almacena y mantiene los registros del procesador. La interfaz del módulo es la siguiente:

- *fromCOMMITx* (entrada, 81 bits). Tanto como COMMIT tenga definidos el procesador). Cada *fromCOMMIT* tendrá los siguientes campos:
 - *valid* (1 bit). Indica que el contenido del registro es válido.
 - *flush* (1 bit). De estar esta señal activa se deben eliminar todos los tags de los registros, así como el campo *valid_last_value*.
 - *commit* (1 bit). Indica que se debe hacer *commit* de un registro.
 - *register* (6 bits). Registro a realizar el *commit*.
 - *value* (64 bits). Valor a escribir en el registro.
- *toDEC* (salida). Véase puerto de entrada de RBint del módulo DEC.
- *fromDEC* (entrada). Contiene los mismos campos que el puerto de salida *toDEC*
- *fromBUS* (entrada, tantos como *BUS* tenga definidos el procesador). Véase *fromBUSx* del módulo RS.
- *rst* (entrada), señal de *reset* a nivel bajo. Se eliminarán todos los tags y los bits *valid_last_value* y se pondrán todos los valores a cero de los registros.
- *clk* (entrada). Señal de reloj.

APÉNDICE B

Tabla de casos especiales en la FPU

Tal y como se ha mencionado en apartados anteriores, existe un elemento en la FPU que se encarga de analizar los casos especiales que presentan las operaciones en coma flotante que no están contemplados en la aritmética entera. Esta unidad avisa a las otras para que sepan en qué caso se encuentran. Se pueden encontrar operadores con valores iguales a infinito, NaN, En la tabla B.1, se muestra cada uno de estas situaciones pero cabe destacar que el orden de las mismas no tiene significado alguno.

Caso	Descripción
1	Operación de multiplicación o división y el operador A con valor NaN.
2	Operación de multiplicación o división y el operador B con valor NaN.
3	Multiplicación con el operador A con valor igual a cero y B infinito.
4	Multiplicación con el operador B con valor igual a cero y A infinito.
5	Multiplicación con ambos operadores con valores infinitos.
6	División por cero.
7	División con ambos operadores con valores infinitos.
8	Multiplicación con algún operador con valor igual a cero.
9	Conversión de entero a simple precisión y el operador A con valor igual a cero.
10	Conversión de simple precisión a entero y el operador A con valor NaN.
11	Operación de suma o resta y el operador A con valor QNaN.
12	Operación de suma o resta y el operador B con valor QNaN.
13	Operación de suma o resta con ambos operadores con valores infinitos pero signos distintos.
14	Operación de suma o resta y algún operador con valor infinito positivo.
15	Operación de suma o resta y algún operador con valor infinito negativo.
16	Operación de suma o resta y el operador A con valor igual a cero.
17	Operación de suma o resta y el operador B con valor igual a cero.
18	Operación de suma o resta con una diferencia entre los exponentes de los operadores mayor a los bits de la mantisa y el exponente A mayor al B.
19	Operación de suma o resta con una diferencia entre los exponentes de los operadores mayor a los bits de la mantisa y el exponente B mayor al A.
20	Conversión de simple precisión a entero y el operador A con valor igual a cero.
21	Suma o resta y el operador A con valor SNaN.
22	Suma o resta y el operador B con valor SNaN.
23	División y el operador A infinito.
24	División y el operador B infinito.
25	División y el operador A con valor diferente de cero y el B igual a cero.
26	División y el operador B con valor diferente de cero y el A igual a cero.
27	División y el operador A con valor diferente de cero y el A igual a uno.
28	Conversión de simple precisión a entero y el operador A infinito.
29	Operación condicional y ambos operadores con valor igual a cero.
30	Operación condicional y el operador A con valor igual a cero.
31	Operación condicional y el operador B con valor igual a cero.
0	Ninguno de los anteriores.

Tabla B.1: Casos especiales analizados en la FPU


```

.float 100.0,100.0,100.0,100.0
#; #Vector z
#;# 64 elementos son 256 bytes
.globl z
z:
.space 256
#;# Escalar a
.globl a
a:
.float 1.0
#; El código

.text 0x00400000
.globl start
start:
    la $t1, x
    la $t2, y
    la $t3, z
    la $t0, a
    lwc1 $f0, 0($t0)
    addi $t4,$0,64 # cuenta de iteraciones

.globl loop
loop:
lwc1 $f2, 0($t1)
lwc1 $f4, 0($t2)
mul.s $f6, $f2, $f0
    add.s $f6, $f6, $f4
    swc1 $f6, 0($t3)
    addi $t1, $t1, 4
    addi $t2, $t2, 4
addi $t3, $t3, 4
    addi $t4, $t4, -1
    bnez $t4, loop
.end

```

C.0.2. Cálculo de π

El siguiente código corresponde al programa π :

```

#Aproxima a pi guardando el valor en el registro $8
addi $10, 100
li $2, 2    # $2 = 2
mtc1 $2, $f2 # $f2 = 2
cvt.s.w $f2, $f2 # $f2 = 2.0

li $3, 3    # $3 = 3

```

```
mtc1 $3, $f3 # $f3 = 3
cvt.s.w $f3, $f3 # $f3 = 3.0

li $4, 4 # $4 = 4
mtc1 $4, $f4 # $f4 = 4
cvt.s.w $f4, $f4 # $f4 = 4.0

li $5, 2 # $5 = 2
mtc1 $5, $f5 # $f5 = 2
cvt.s.w $f5, $f5 # $f5 = 2.0

li $6, 3 # $6 = 3
mtc1 $6, $f6 # $f6 = 3
cvt.s.w $f6, $f6 # $f6 = 3.0

li $7, 4 # $7 = 4
mtc1 $7, $f7 # $f7 = 4
cvt.s.w $f7, $f7 # $f7 = 4.0

li $8, 0 # $8 = 0
mtc1 $8, $f8 # $f8 = 0
cvt.s.w $f8, $f8 # $f8 = 0.0

li $9, 0 # $9 = 0
mtc1 $9, $f9 # $f9 = 0
cvt.s.w $f9, $f9 # $f9 = 0.0
add.s $f8, $f8, $f3 # $f8 = 3.0

bucle: mul.s $f9, $f5, $f6 # $f9 = 2 * 3
mul.s $f9, $f9, $f7 # $f9 = 2 * 3 * 4
div.s $f9, $f4, $f9 # $f9 = 4/(2*3*4)
add.s $f8, $f8, $f9 # $f8 = 3.0 + 4/(2*3*4)

add.s $f5, $f5, $f2 # $f5 +2
add.s $f6, $f6, $f2 # $f6 +2
add.s $f7, $f7, $f2 # $f7 +2

mul.s $f9, $f5, $f6 # $f9 = 4 * 5
mul.s $f9, $f9, $f7 # $f9 = 4 * 5 * 6
div.s $f9, $f4, $f9 # $f9 = 4/(4*5*6)
sub.s $f8, $f8, $f9 # $f8 = $f8 - 4/(4*5*6)

add.s $f5, $f5, $f2 # $f5 +2
add.s $f6, $f6, $f2 # $f6 +2
add.s $f7, $f7, $f2 # $f7 +2
addi $10, -1
bne $10, $0, bucle
```