



# Grada računala

Elementi CU

# Von Neumann-ovo računalo

- Program koji se pokreće pohranjuje se u binarnom formatu u memorijskoj jedinici – kako bi rezultati izvršavanja mogli biti korišteni za neki “efekt” u programu – tzv. “Stored Program Concept”
- Ovaj concept kaže da su instrukcije pohranjene u memoriji skupa sa podacima u formatu koji je čitljiv CPU-u, a računalo može manipulirati sa tim podacima pošto instrukcije i podaci ovise i o drugim parametrima (npr. kontrolnim stanjima)
- Instrukcije se izvode serijski (sekvencijalno) prateći kontrolni tok programa kako je zapisan u memoriji

# Arhitektura von Neumannovog računala

- Upravo kako bismo bili u mogućnosti ostvariti ovakvu metodu izvršavanja na von Neumannovom konceptu računala, trebamo uobičajene gradivne jedinice von Neumannovog računala:
  - ALU
  - Memory
  - Input I output
  - **Kontrolna jedinica**
- Isto tako, ALU mora imati registar koji se obično zove akumulator
- Kontrolna jedinica mora imati registar/brojač koji se zove PC (*Program Counter*, programsko brojilo) – prati koja je slijedeća instrukcija za izvršavanje u toku programa
- Ovi registri su obično ostvareni kao memorijske komponente u CPU-u koje pomažu ispravnom izvršavanju toka programa

# Kako radi von Neumannovo računalo?

- Izvršava ili *emulira* Fetch-Decode-Execute sekvencu za izvršavanje programa
  - *Fetch* – dobavlja instrukciju iz memorije sa adrese koja je zapisana u PC, inkrementira se PC tako da se namjesti na adresu iduće instrukcije
  - *Decode* – dekodiranje instrukcije korištenjem kontrolne jedinice
  - *Execute* – izvršava se programom korištenjem podatkovnog toka, kontrolne jedinice i ALU
    - Dobavljaju se podaci iz memorije za izvršavanje instrukcije
    - Rezultati koje treba osvježiti u memoriji se osvježavaju na kraju izvršavanja instrukcije
- Nakon ovog ciklusa, kreće se od početka

# Uloga ALU

- Uobičajene operacije koje obavlja ALU:
  - Aritmetičke operacije (npr. zbrajanje i oduzimanje)
  - Logičke operacije (npr. AND i OR)
  - Premještanje podataka (npr. Load i Store)
- ALU svoje ime duguje osnovnim operacijama koje izvršava
- ALU ostvarujemo korištenjem kombinacije različitih vrsta krugova/sklopova

# Kako izgleda pokretanje računala?

- Resetiranje procesora i internih komponenti na predefinirane vrijednosti
- Za vrijeme resetiranja procesora, učitava PC registar sa memorijskom lokacijom prve instrukcije – ovisi o arhitekturi procesora i BIOS programiranju
- PC je fundamentalno bitna jedinica kontrolne jedinice, bez koje nema modernog računala – u PCu se nalazi adresa slijedeće instrukcije koju treba izvršiti
- Na početku ciklusa izvršavanja, kontrolna jedinica čita podatke sa adrese koju daje PC i učitava ih u interni registar za dekodiranje i pokretanje – prva riječ instrukcije sadržava **opcode**
- Opcode je bitan jer na temelju te riječi kontrolna jedinica zna da li treba učitati još neke podatke sa dodatnih memorijskih lokacija, npr. adresu u memoriji ili neki operand

# Uloga kontrolne jedinice

- Sinhroni, sekvencijalni digitalni sklop
- Koordinira sekvencijalno pristupanje podacima i instrukcijama u i iz CPUa i pripadajućih CPU registara
- Interpretira instrukcije procesora i upravlja njihovim izvršavanjem
- U sklopu procesa izvršavanja, surađuje sa drugim funkcionalnim jedinicama procesora i vanjskim jedinicama (memorija, ulazno-izlazni uređaji)
- Sudjeluje u dekodiranju instrukcija – na temelju dekodiranja instrukcije kontrolna jedinica identificira kategoriju instrukcije (npr. grananje/branching)

# Što sve radi CU?

- **Generira** upravljačke signale
- **Koordinira** sve aktivnosti unutar mikroprocesora
- **Sinkronizira** prijenos podataka i komunikaciju modula
- **Pribavlja, dekodira i omogućuje** izvođenje instrukcija
- **Komunicira** s ostalim komponentama mikroračunala preko sabirnica (adresne, podatkovne, upr.)
- **Upravlja** odgovorima na vanjske signale (zahtjev za prekid, zaustavljanje itd)



# Temeljne funkcije CU

1. Uspostavljanje određenog stanja tijekom svakog instrukcijskog ciklusa
2. Određivanje sljedećeg stanja na temelju trenutnog stanja, stanja zastavica u statusnom registru i stanja na ulaznim upravljačkim linijama procesora
3. Pohranjivanje informacije koja opisuje tekuće stanje u kojem se procesor nalazi
4. Generiranje upravljačkih signala za izmjenu podataka između procesora i drugih funkcijskih jedinica

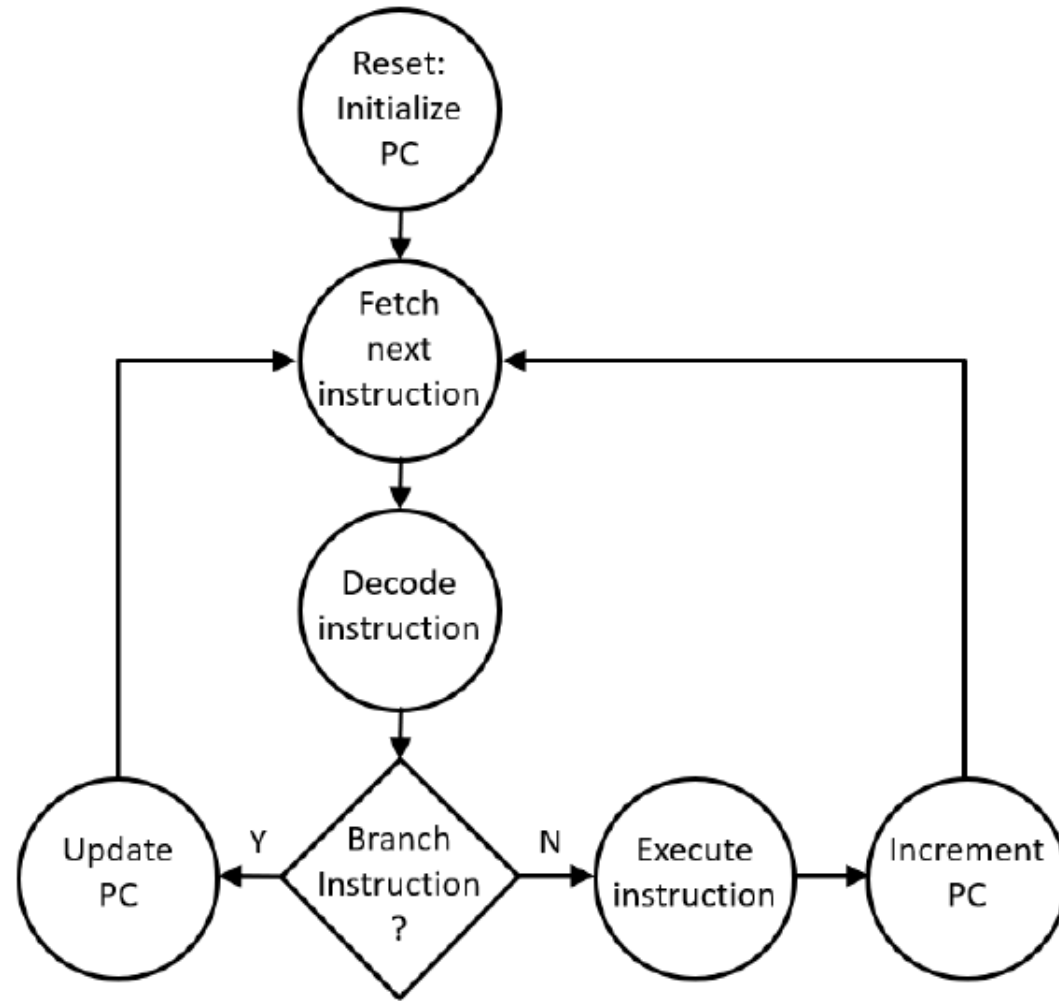
# Prijenos upravljanja između različitih programa

- 1. Programske procedure su temelj strukturiranih programa
  - Pozivi procedura predstavljaju zapravo prijenos upravljanja s jednog programa na drugi
  - Kad se obavi zadatak definiran pozvanom procedurom (potprogramom), upravljanje se mora vratiti na instrukciju u pozivajućem programu, koja neposredno slijedi instrukciji koju je proceduru pozvala
- 2. Drugi važan slučaj prijenosa upravljanja između dva programa događa se tijekom prekida (engl. Interrupt)
  - U tom slučaju govorimo o:
    - prekinutom programu – programu čije je izvođenje prekinuto zahtjevom za prekid, i
    - prekidnom programu – programu na koje se prenosi upravljanje i koji obično poslužuje ulaznoizlaznu jedinicu koja je generirala zahtjev za prekid

# Prijenos upravljanja između različitih programa

- 3. Prijenos upravljanja između programa može nastati uslijed iznimke (engl. exception)
  - Pod iznimkom podrazumijevamo posebne okolnosti kojima se narušava normalno stanje procesora i izvođenje tekućeg programa
  - Prekidi se mogu promatrati kao podskup iznimke
  - Iznimke mogu biti dvojake:
    - vanjske iznimke su posebne okolnosti izazvane događajem izvan procesora
    - unutarnje iznimke su posebne okolnosti kao posljedica događaja unutar procesora

Kako izgleda proces izvršavanja instrukcije?



# Kako radi kontrolna jedinica?

- Prima ulazne informacije koje pretvara u kontrolne signale
- Kontrolni signali su potrebni da bi se instrukcije mogle izvršavati kako treba, za obradu prekida, internih pogrešaka I sl.
- Kontrolni signali se šalju procesoru
- Kontrolni signali se koriste I za komunikaciju prema sabirnicama, memoriji I ulazno-izlaznim sustavima
- Procesor govori dostupnim uređajima koje operacije treba izvršiti

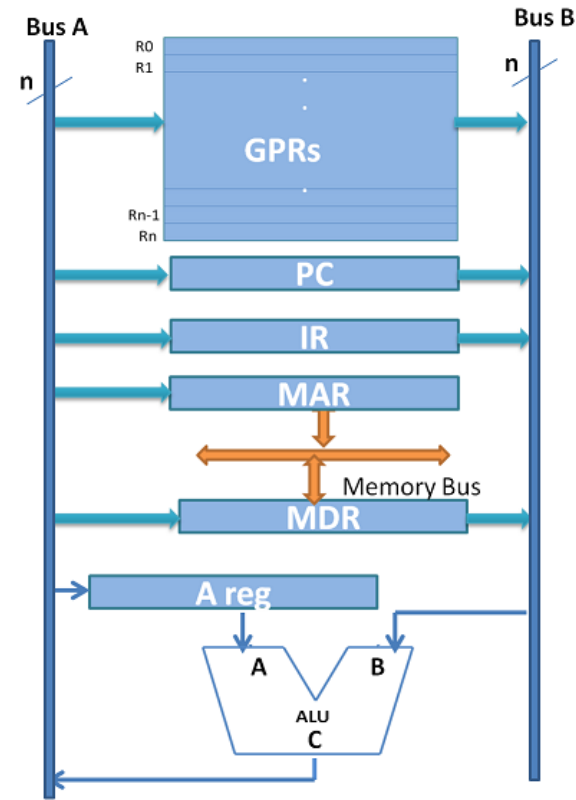
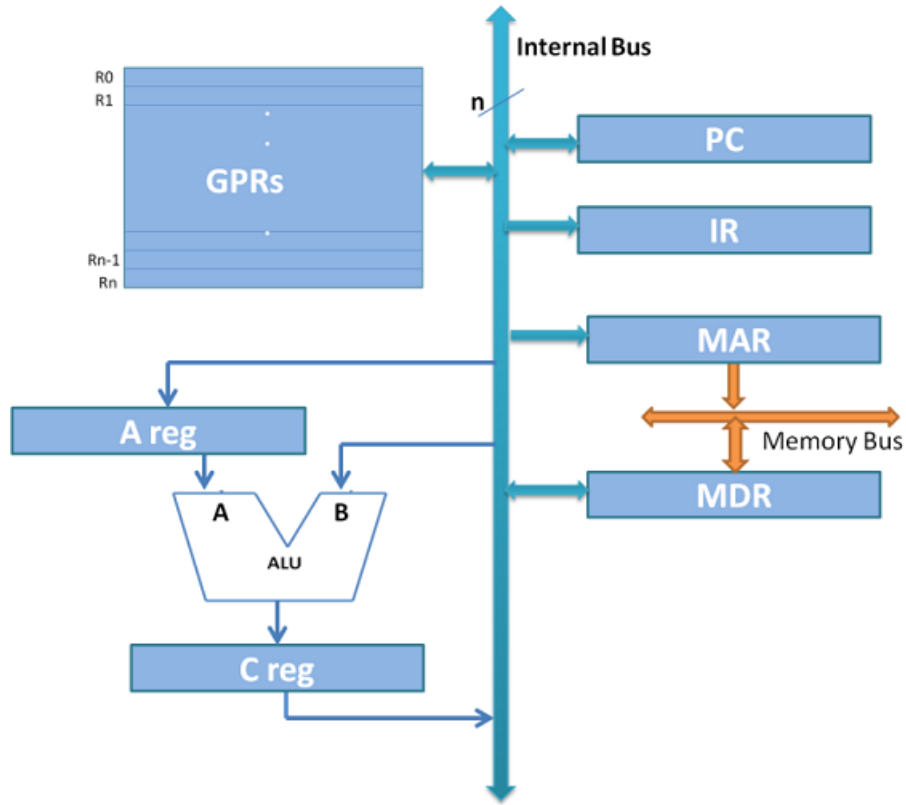
# Jedinice koje sudjeluju u izvršavanju – I

- ALU – rad sa podacima, aritmetika, kalkulacija adresa
- Instrukcijski registar I decoder – dekodiranje instrukcije koja se treba izvršiti
- Programski brojač – uvijek pokazuje na slijedeću instrukciju u nizu, upravljanje slijedom izvršavanja
- Memorija
  - Instrukcijska memorija u *fetch* fazi je skoro uvijek *read-only*
  - Podatkovna memorija – potrebna za dohvat operanada I pohranu rezultata
  - MAR (Memory Address Register) – sadrži memorijsku lokaciju kojoj treba pristupiti
  - MDR (Memory Data Register) – sadrži memorijsku lokaciju podataka koje treba dohvatiti

# Jedinice koje sudjeluju u izvršavanju – II

- CPU registri – obično su izvedeni kao vrlo brze memorije – obavljaju operacije
- Interni registri, multiplekseri, ...
- Interna sabirnica – povezuje sve ove elemente
- Kontrolna jedinica – The Boss koji upravlja svim elementima
- Ovi elementi moraju biti povezani i raditi sinhrono
- Ovisno o dizajnu, elementi mogu biti povezani preko jedne ili više sabirnica

Datapath sa  
1 ili 2  
sabitnice

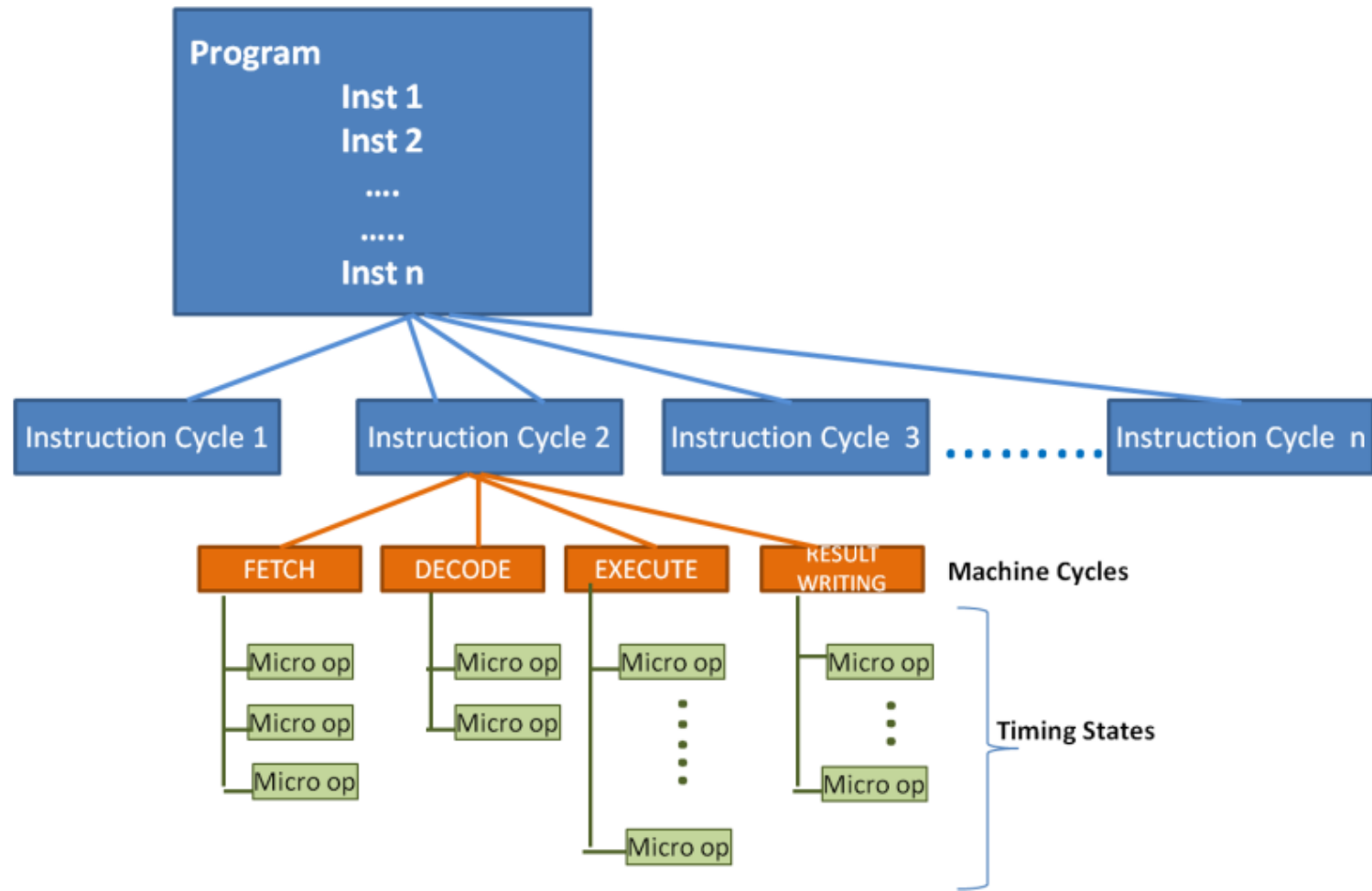




# Što to sve skupa točno znači iz aspekta izvršavanja nekakvog programa?

- Program se sastoji od seta instrukcija
- Svaka instrukcija ima makro-cikluse, tipično FETCH, DECODE, EXECUTE I RESULT WRITING
- Broj koraka ovisi o dizajnu procesora – npr. neki procesori imaju integriranu detekciju prekida, neki ne
- Također, FETCH se obično promatra kroz dvije faze – dohvat instrukcije I dohvat operanada nad Kojima se instrukcija izvršava
- Svaki od ovih makro-koraka ima mikro-korake, tzv. *Atomic* operacije
- Brzina izvršavanja operacija ovisi o taktu procesora

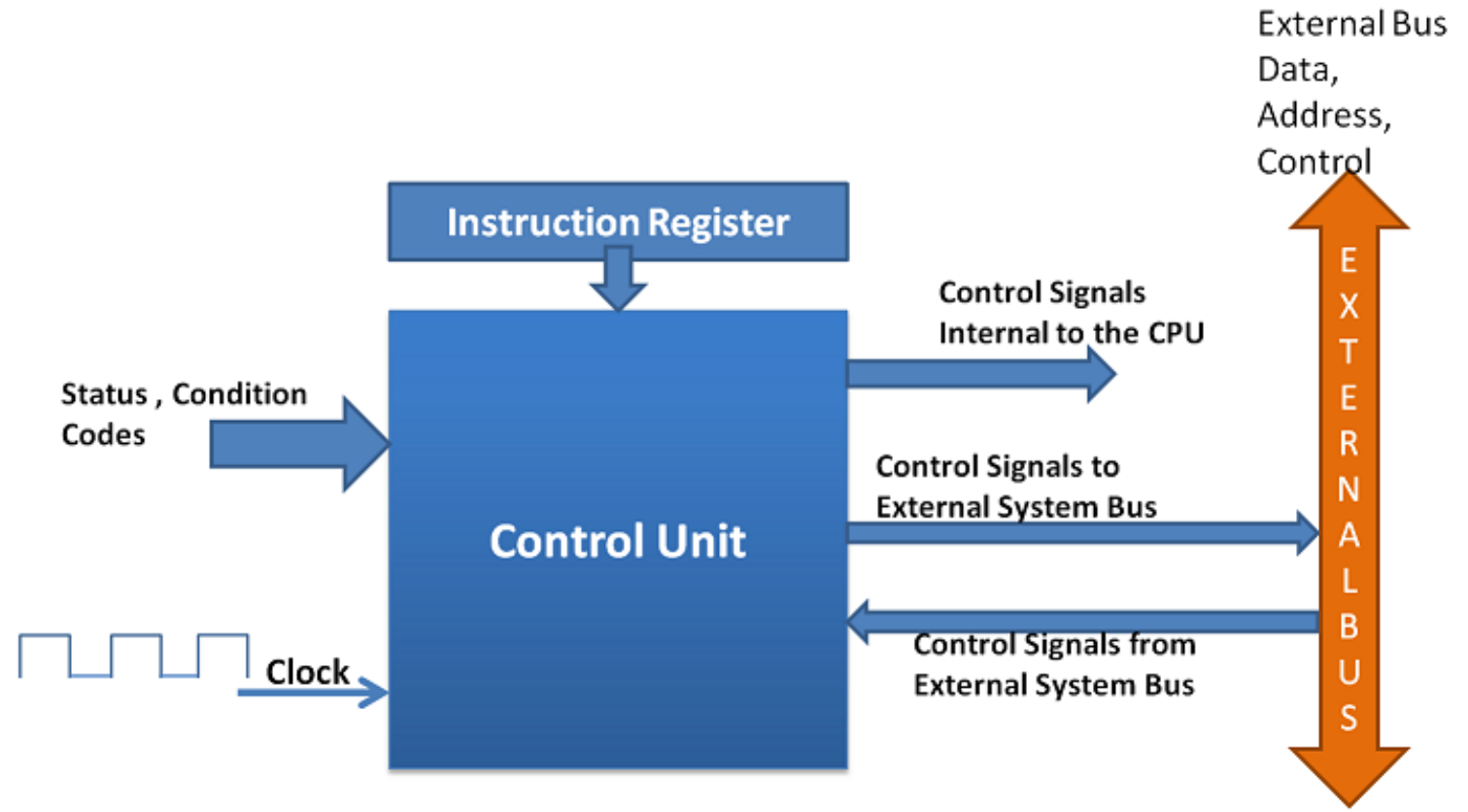
Tipični tok izvršavanja programa



# Što je onda, zapravo, kontrolna jedinica?

- Jedinica stanja (*state machine*) koja generira kontrolna stanja ovisno o ulazu, dok se izlaz generira s obzirom na uvjete i podatke na ulazu
- Bitni parametri kontrolne jedinice:
  - Processor clock – pogoni kontrolnu jedinicu i sinhronizira mikro-operacije, jedna ili više mikro-operacija po taktu – više operacija po taktu moguće je kod korištenja cjevovoda (*pipelining*), paralelizma, ili kod izvođenja operacija koje nisu u konfliktu
  - Instrukcijski registar (IR) – sadržava opcode za trenutnu instrukciju, direktno utječe na izdavanje mikro-operacija
  - Zastavice, kontrolni kodovi – zastavice tipa *Trap*, *Interrupt*, *Parity* i sl. – odnose se na trenutno stanje procesora i uvjete, kako bi se znao rezultat prethodno izvedenih operacija na procesoru
  - Eksterna kontrolna sabirnica – postoji zato da bi procesor mogao komunicirati i sa vanjskim uređajima – npr. prekid iz I/O sustava znači da je potrebna pažnja procesora

# Model kontrolne jedinice



## Output Control Signals from Control Unit



Signali  
kontrolne  
jedinice

### Internal to the CPU

- The signals that activate the ALU functions
- The signals that activate the Datapath for register to register data movement

### External Control bus

- Control Signals like READ, WRITE, ADDRESS SYNC, etc to Memory
- Control signals to I/O subsystems like IOWRITE, IO READ, INT ACK, IOADDRESS SYNC etc.

# Tipovi instrukcija iz aspekta kontrolne jedinice

- Generalne instrukcije – izvršavaju se direktno na procesoru, sekvencijalno kako dolaze na izvršavanje
  - Uloga kontrolne jedinice po von Neumannu – instrukcija po instrukcija, serijski, kontrola, *rinse, repeat*
- Instrukcije sa grananjem (*branching instructions*) – implementirane direktno od strane kontrolne jedinice
  - Kada se izvršavaju ovakve instrukcije, u PC se upisuje memorijska adresa gdje se kreće u grananje
  - Instrukcije tipa uvjetno izvršavanje (*conditional branching*), bezuvjetno izvršavanje (*jump*), poziv pod-rutina, povratak iz pod-rutina

# Dizajn I vrste kontrolne jedinice

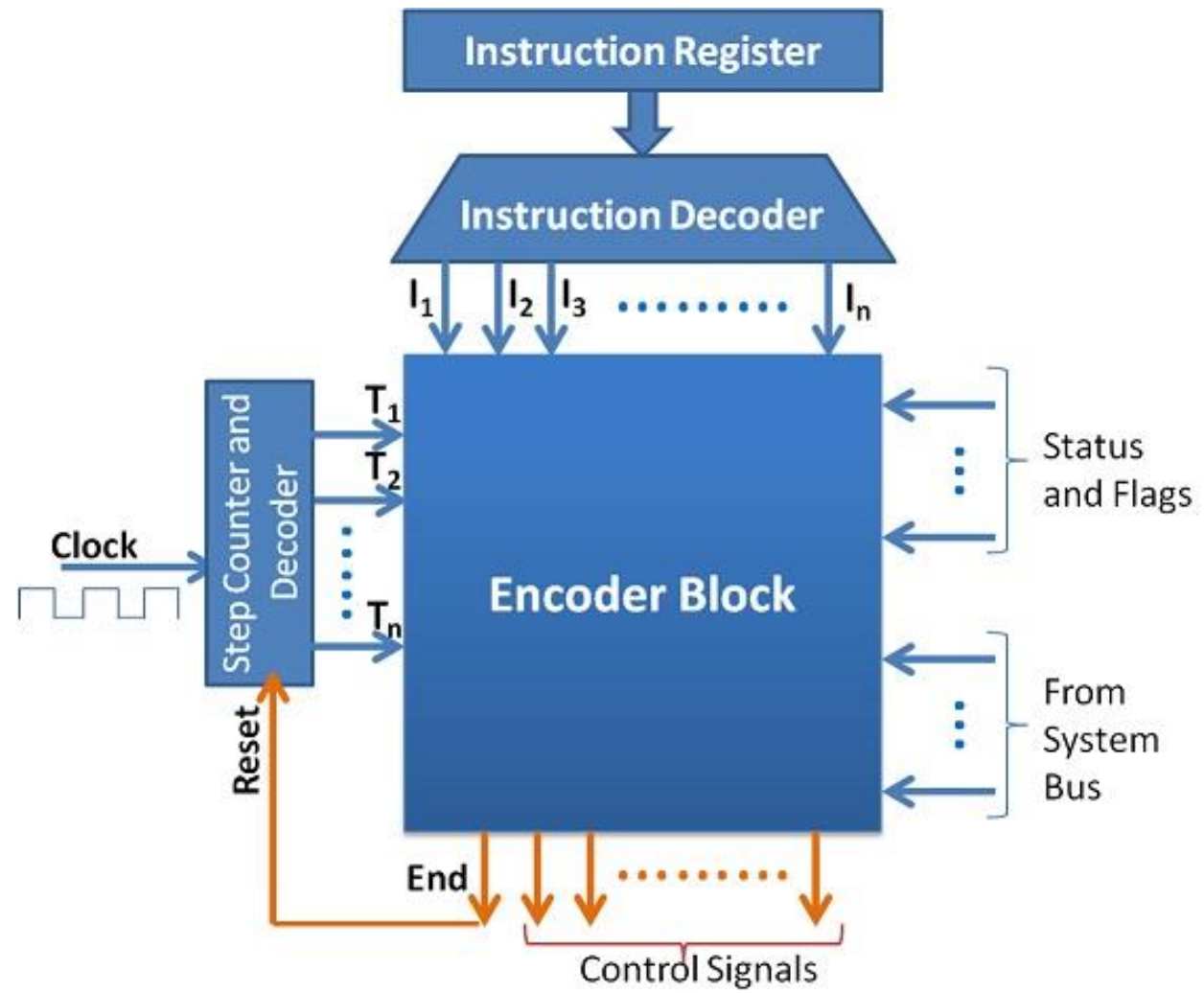
- Radi se nakon što se analizira put podataka (*datapath*)
- Analitika datapatha nam zapravo govori koji kontrolni signali su nam potrebni, što direktno utječe na dizajn kontrolne jedinice
- CU zapravo radi sekvenciranje (operacije dohvata podataka) I izvršavanje na dostupnim izvršnim jedinicama
- Dva pristupa dizajnu logike kontrolne jedinice
  - *Hardwired*
  - *Micro-programmed*

# *Hardwired* logika CU

- Redoslijed operacija ovisi o tome kako su logički elementi spojeni unutar sklopova (*hardwired*)
- Logika/sklopovi koriste gateove, dekodere, enkodere, brojače, direktno spojene u CU
- Mane:
  - Funkcionalno ograničavajuće
  - Komplicirano za izvedbu, dizajn, i testiranje
  - Teško dodati nove instrukcije
  - Kada su u pitanju CISC procesori, previše ograničavajuće s obzirom na količine instrukcija koje procesor podržava
- Prednosti:
  - Hardwired CU je puno brži u izvršavanju od mikroprogramirane CU
  - Vrlo popularna logika kod RISC-based procesora – RISC procesori su obično 1i/pc mašine pa im ovakva logika odgovara s obzirom na arhitekturu



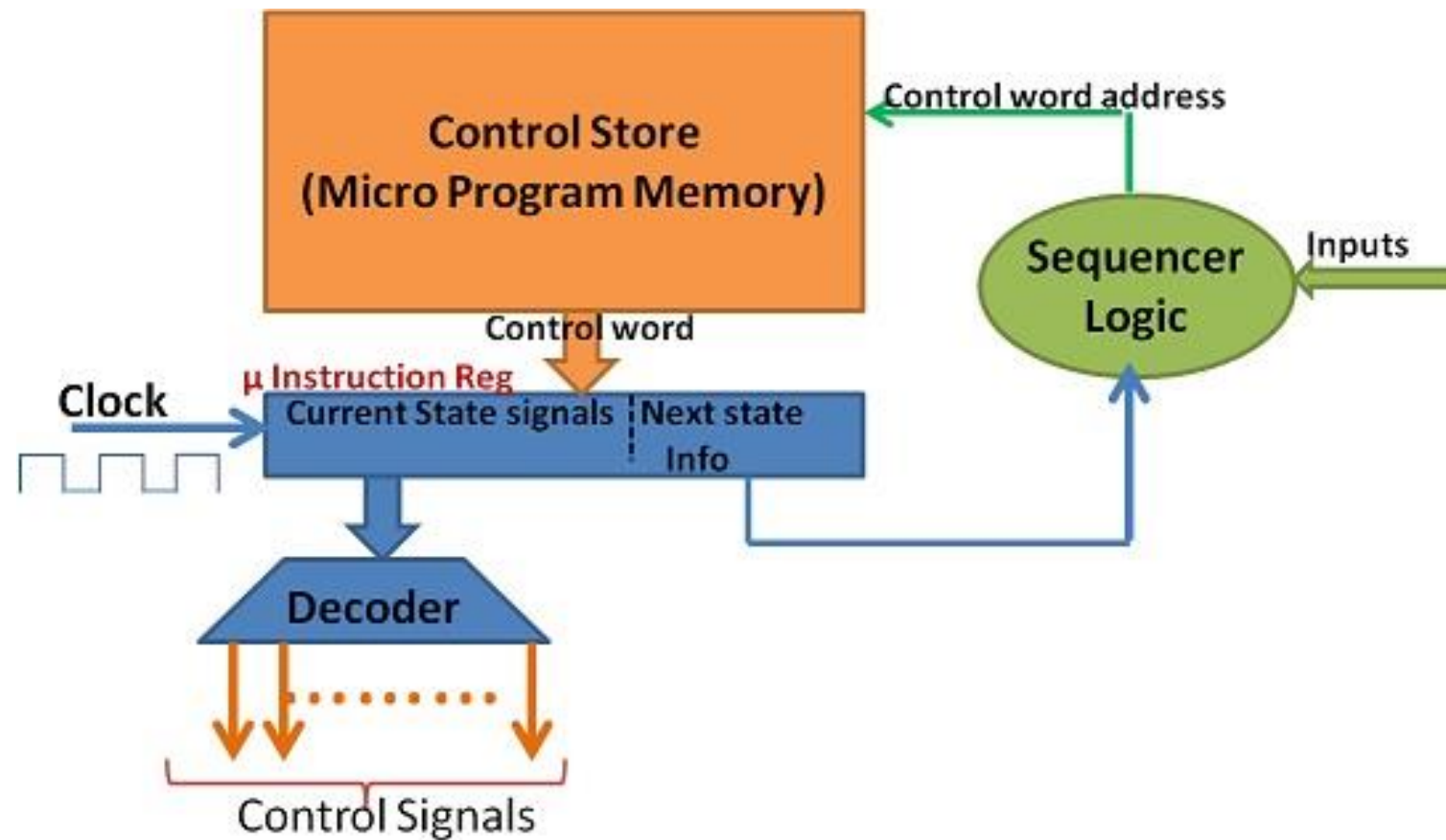
Tipična  
*hardwired*  
izvedba CU



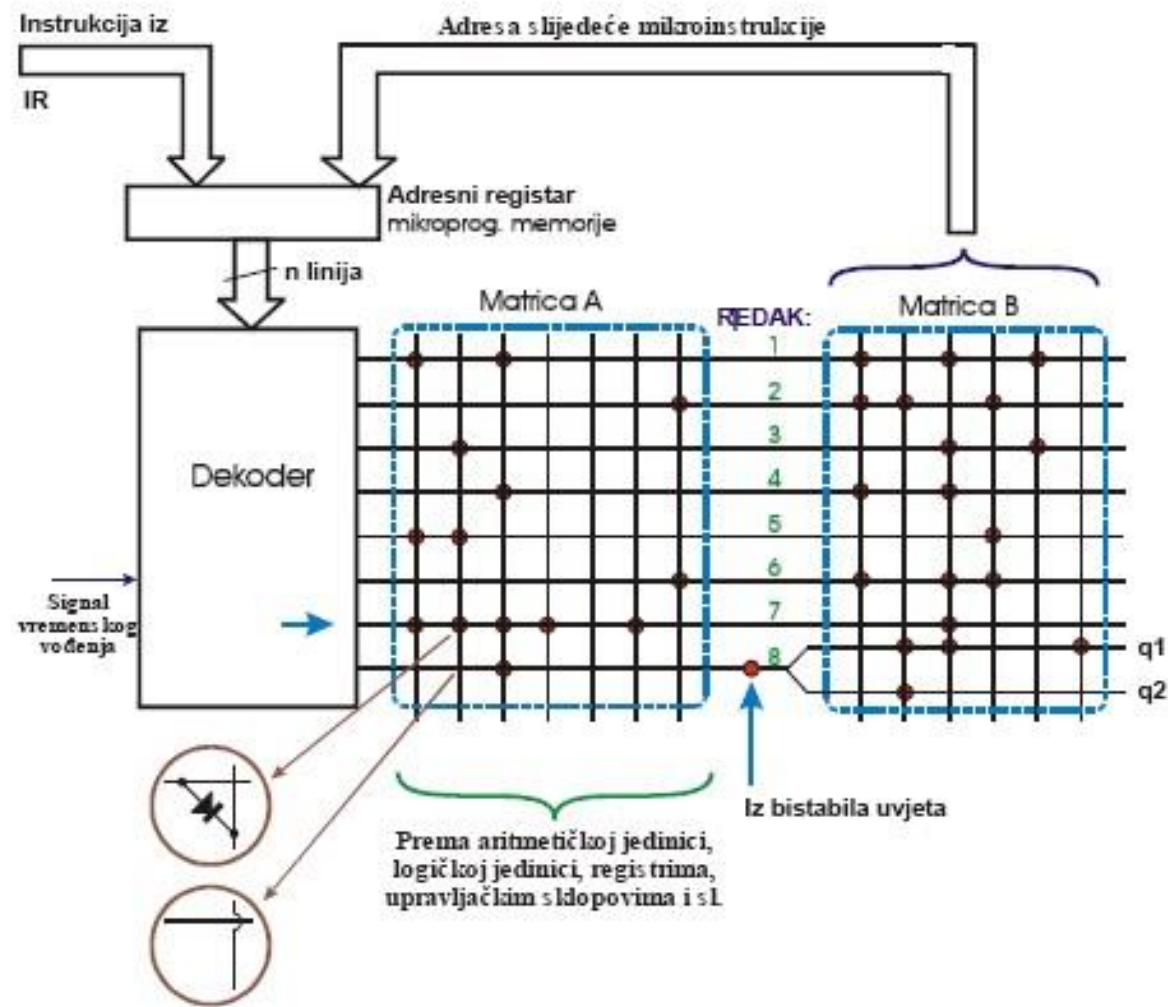
# *Micro-programmed* logika CU

- Potpuno drugačiji dizajn, u kojem memorija igra esencijalnu ulogu
- Kaže se da su ovo memory-based kontrolne jedinice
- Sadržaj memorijske lokacije, nakon dekodiranja, zapravo postaje temelj za generiranje kontrolnih signala za trenutno stanje izvršavanja
- Informacija o slijedećem stanju je u memoriji, dohvaća se, i ciklus kreće ponovo
- "računalo u računalu" (engl. computer-withincomputer)
- Upravljačka jedinica tijekom izvođenja mikroprograma prolazi kroz:
  - mikrofazu – pribavi – kada se dohvaća mikroinstrukcija
  - mikrofazu – izvrši – kada se mikroinstrukcija izvršava

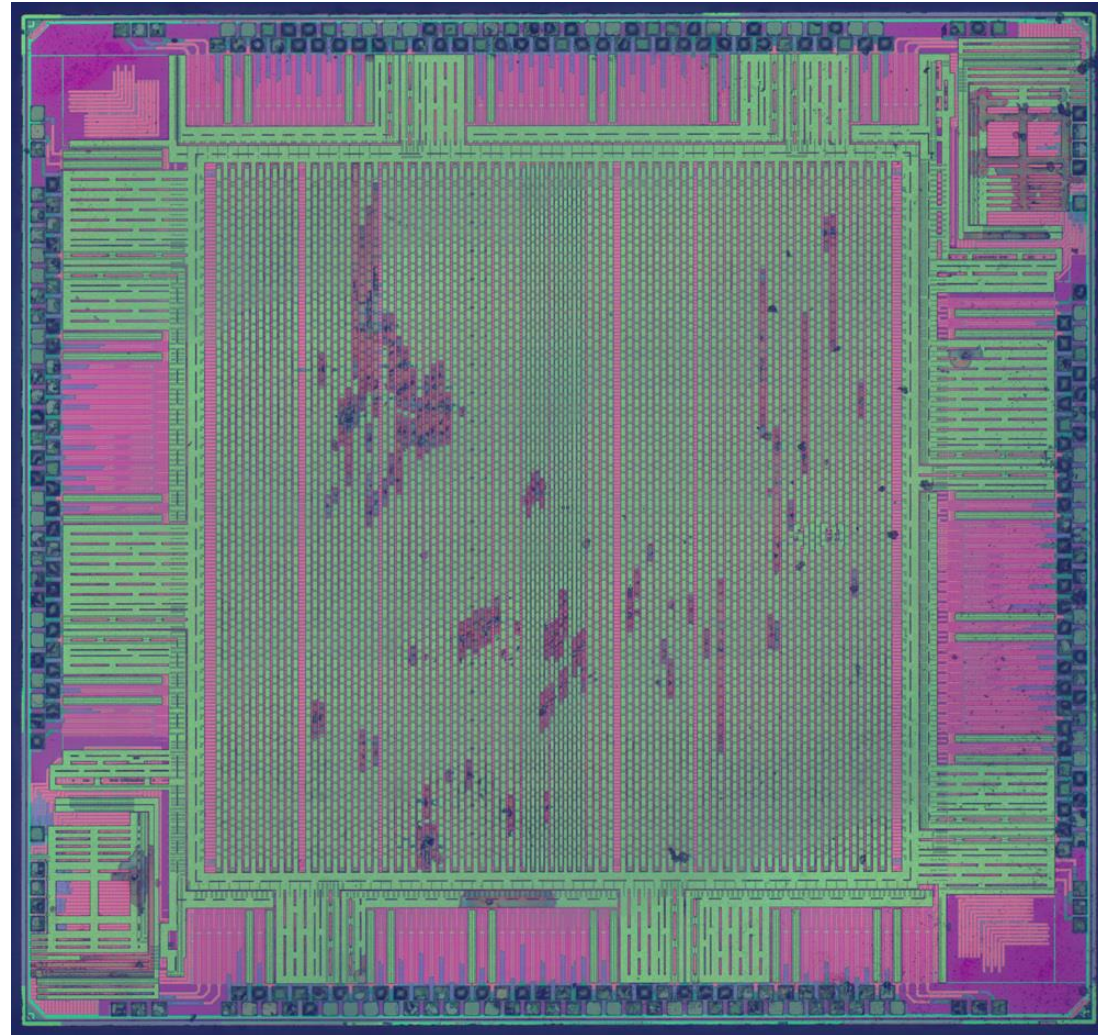
Tipična  
izvedba  
micro-  
programmed  
CU



Wilkesova shema mikroprogramirane CU



Altera  
Cyclone V  
FPGA



# Vrste micro-programmed CU

- Sa pohranom u jednoj razini
- Sa pohranom u dvije razine – osim kontrolne memorije za mikroinstrukcije ima I memoriju za nanoinstrukcije
  - Kod ovakve CU nano-instrukcijska memorija zna sve kombinacije kontrolnih signala
  - Korištenje ovakve CU može značiti smanjenje duljine riječi u mikroinstrukcijama, što znači I manju potrebu za memorijom na razini CU

# Prednosti I mane

- Prednosti:
  - Puno jednostavniji dizajn I modifikacija
  - Dizajniranje arhitekture I mikrokoda se može raditi paralelno
  - Problemi kontrolne logike se mogu riješiti nadogradnjom firmware-a
  - Ako je izvedena kako treba, obično bolje koristi interne registre
  - Puno bolje prilagođena procesorima sa kompliciranim instrukcijskim setom (CISC)
- Mane:
  - Obično sporija od hardwired
  - Dosta problematična kod paralelizma
  - Često traži dosta memorije, što može biti problem dizajna I cijene



**Hvala na  
pažnji!**