

# Лекция 7. Устройство управления

**УУ** - часть цифрового вычислительного устройства, предназначенная для формирования последовательности управляющих сигналов, которые определенным образом распределены во времени.



---

## Лекция 7. Устройство управления

---

Выполнение команд происходит в виде последовательности операций (фаз).

Элементарную функциональную операцию, выполняемую за один тактовый интервал и приводимую в действие управляющим сигналом, называют *микрооперацией*. Приставка «микро» означает, что каждая операция очень проста и реализуется очень быстро.

Каждая фаза – набор микроопераций, который образует *микропрограмму*.

# Лекция 7. Устройство управления

---

Совокупность микроопераций, выполняемых в одном такте, называют *микрокомандой* (МК).

Микрооперации: передача данных между регистрами (пересылки), передача данных из регистра на внешнюю магистраль, управление действиями АЛУ.

*Устройство управления решает 2 задачи:*

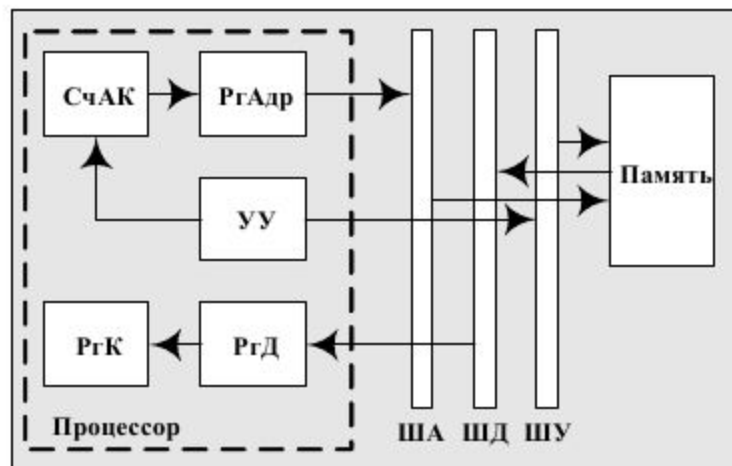
- Организация выполнения процессором микроопераций в нужной последовательности;
- Формирование управляющих сигналов, необходимых для выполнения каждой микрооперации.

# Лекция 7. Устройство управления

*Микрооперации УУ на фазе извлечения машинной команды*

1. 1.  $R_{Г\text{Адр}} \leftarrow (C_{ч\text{АК}})$ ;
2.  $\left\{ \begin{array}{l} 2. R_{Г\text{Д}} \leftarrow \text{Память}; \\ 3. C_{ч\text{АК}} \leftarrow (C_{ч\text{АК}}) + I; \end{array} \right.$
3. 4.  $R_{Г\text{К}} \leftarrow (R_{Г\text{Д}})$ .

1. 1.  $R_{Г\text{Адр}} \leftarrow (C_{ч\text{АК}})$ ;
2. 2.  $R_{Г\text{Д}} \leftarrow \text{Память};$
3.  $\left\{ \begin{array}{l} 3. C_{ч\text{АК}} \leftarrow (C_{ч\text{АК}}) + I; \\ 4. R_{Г\text{К}} \leftarrow (R_{Г\text{Д}}). \end{array} \right.$



## Лекция 7. Устройство управления

---

*Микрооперации УУ на фазе извлечения машинной команды*

Для синхронизации операций используют единый тактовый генератор. Длительность каждого шага должна быть одинаковой. Каждая микрооперация должна быть реализована в течение 1 такта.

*При группировании микроопераций существует 2 правила:*

- Необходимо сохранять правильную последовательность действий;
- Группирование не должно приводить к конфликту использования ресурсов.

## Лекция 7. Устройство управления

---

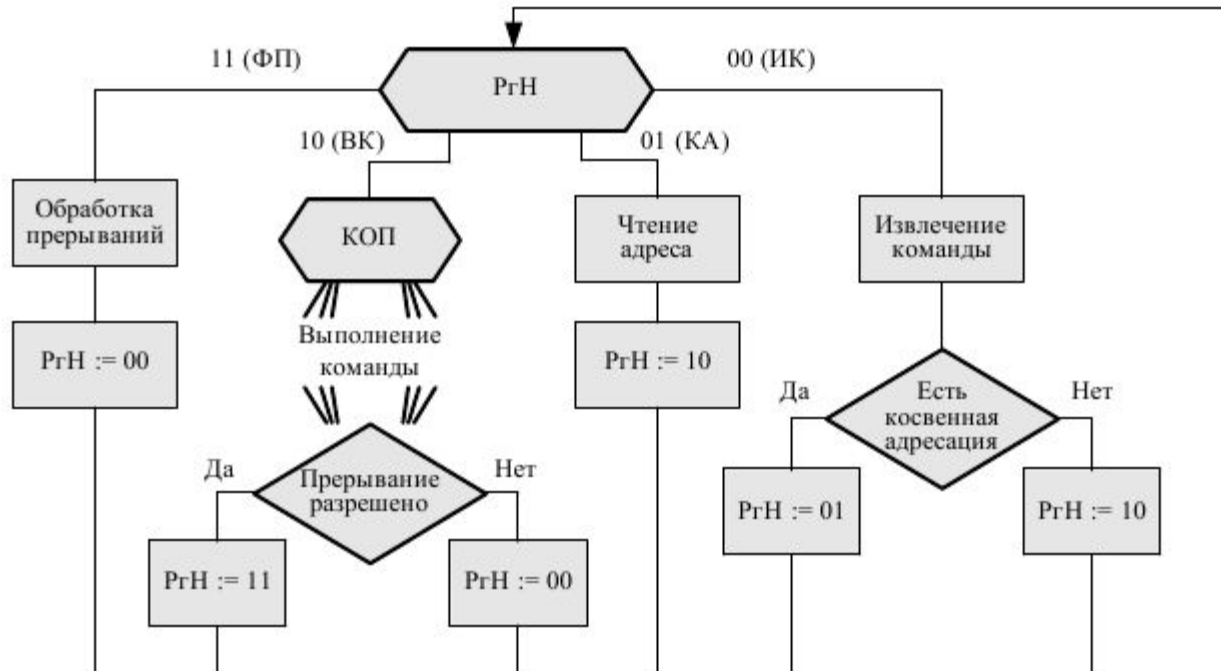
*Управление циклом обработки машинной команды*

ЦОК состоит из 4 фаз. В УУ вводим двухразрядный регистр номера фазы цикла (PгН), который принимает следующие значения:

- 00 - фаза извлечения команды,
- 01 - фаза косвенной адресации,
- 10 - фаза выполнения команды,
- 11 - фаза прерывания.

# Лекция 7. Устройство управления

## Управление циклом обработки машинной команды



# Лекция 7. Устройство управления

---

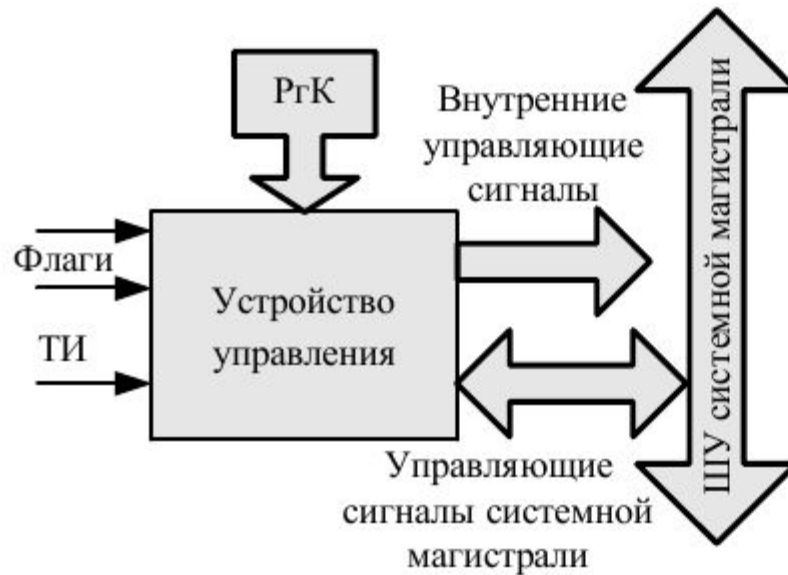
*Процесс проектирования устройства управления*

Три стадии:

1. Определение базовых функциональных элементов процессора;
2. Составление перечня микроопераций, которые процессор будет выполнять;
3. Определение требуемых от УУ действий для организации выполнения последовательности микроопераций.



# Лекция 7. Устройство управления: управляющие сигналы



Для функционирования УУ должно получать со входа определенную информацию о текущем состоянии системы и формировать выходные управляющие сигналы, которые задают дальнейшее поведение системы.

## Лекция 7. Устройство управления: управляющие сигналы

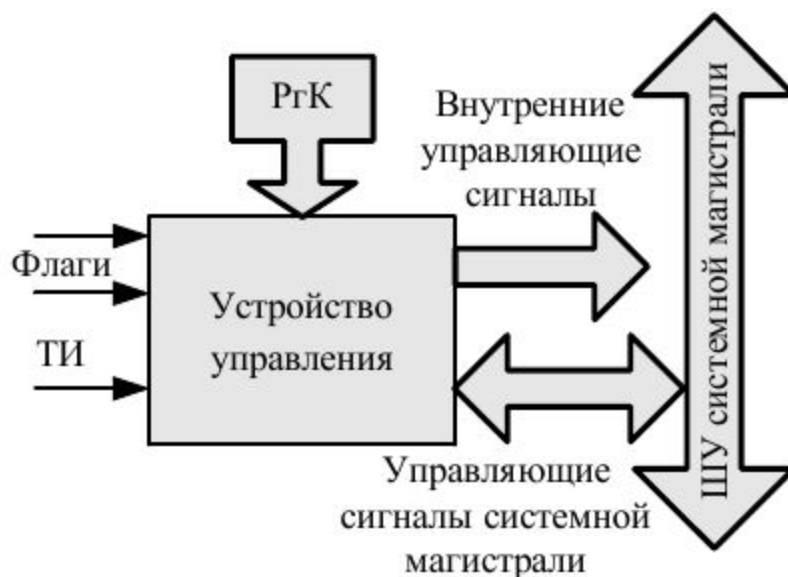
---



*Управляющие сигналы:*

1. *Тактовые импульсы* синхронизируют выполнение всех операций во времени.
2. *Поле КОП* регистра команд определяет, какую последовательность микроопераций должно сформировать УУ.

# Лекция 7. Устройство управления: управляющие сигналы



*Управляющие сигналы:*

3. *Флаги* необходимы для определения текущего состояния процессора и результата выполнения последней операции в АЛУ.
4. *Сигналы ШУ* системной магистрали, включающие запросы на прерывания и подтверждения от внешних устройств

---

## Лекция 7. Устройство управления: управляющие сигналы

---

*Управляющие сигналы, формируемые УУ:*

1. УС, распространяемые внутри процессора:

- сигналы передачи данных из одного регистра в другой;
- сигналы запуска определенных операций в АЛУ.

2. *Сигналы, передаваемые по ШУ* системной магистрали:

- сигналы, управляющие работой памяти;
- сигналы, управляющие работой модулей ввода/вывода.

# Лекция 7. Устройство управления: управляющие сигналы

*Управление на фазе извлечения машинной команды:*

1. Пересылка содержимого СчАК в РгАдр (УС С2).

2. Чтение слова из

памяти и

приращение кода

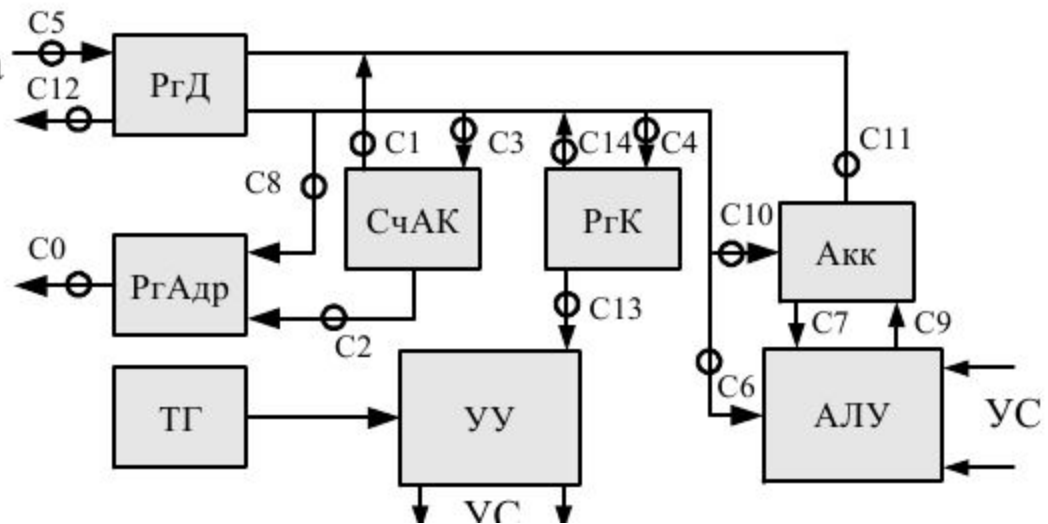
адреса СчАК

(- УС С0;

- УС Read;

- УС С5;

- УС С3).



## Лекция 7. Устройство управления: управляющие сигналы

*Управление циклом обработки команды:*

Извлечение команды	$R_{Г\text{Адр}} \leftarrow (C_{ч\text{АК}})$ $R_{Г\text{Д}} \leftarrow \text{Память}$ $C_{ч\text{АК}} \leftarrow (C_{ч\text{АК}}) + I$ $R_{Г\text{К}} \leftarrow R_{Г\text{Д}}$	C2 C5, Read C3 C4
Косвенная адресация	$R_{Г\text{Адр}} \leftarrow R_{Г\text{К}}(\text{Адр})$ $R_{Г\text{Д}} \leftarrow \text{Память}$ $R_{Г\text{К}}(\text{Адр}) \leftarrow R_{Г\text{Д}}(\text{Адр})$	C14, C8 C5, Read C4
Обработка прерываний	$R_{Г\text{Д}} \leftarrow R_{Г\text{К}}$ $R_{Г\text{Адр}} \leftarrow \text{Адр}_{\text{сохр}}$ $C_{ч\text{АК}} \leftarrow \text{Адр}_{\text{п/прогр}}$ $\text{Память} \leftarrow (R_{Г\text{Д}})$	C1   C12, Write

---

## Лекция 7. Устройство управления: управляющие сигналы

---

*Управление циклом обработки команды:*

УУ функционирует, зная только исполняемую команду и свойства результата выполнения предыдущей команды.

УУ не имеет доступа к значениям обрабатываемых данных и полученных результатов.

## Лекция 7. Устройство управления: управляющие сигналы

АЛУ и все регистры процессора подключены к единой внутренней магистрали. Группы вентилях на входе и выходе каждого элемента обеспечивают подключение.

*Достоинство:* минимизация коммутационного пространства

Суммирование значения из памяти со значением аккумулятора:

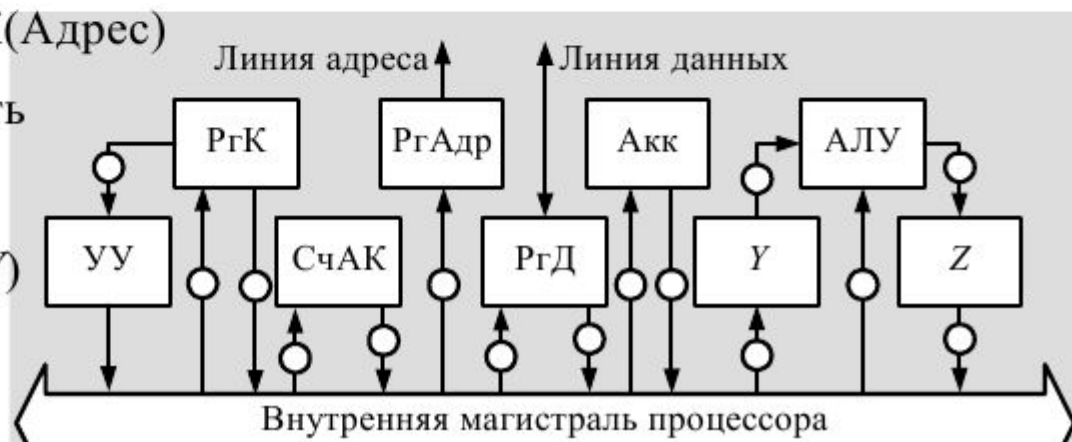
$t1: R_{Г\text{Адр}} \leftarrow R_{Г\text{К}}(\text{Адрес})$

$t2: R_{Г\text{Д}} \leftarrow \text{Память}$

$t3: Y \leftarrow (R_{Г\text{Д}})$

$t4: Z \leftarrow (\text{Акк}) + (Y)$

$t5: \text{Акк} \leftarrow (Z)$





# Лекция 7. Устройство управления

---

## Устройство управления



### **С жесткой логикой**

В виде конечного автомата, формирующего выходные сигналы управления в зависимости от текущего состояния и значений осведомительных входных сигналов

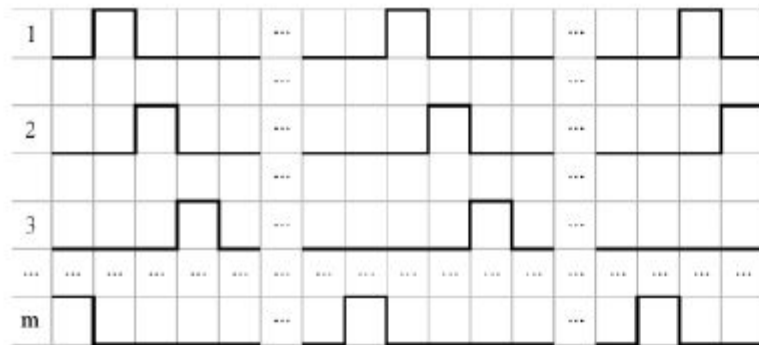


### **Микропрограммного управления**

В виде устройства выбора из микропрограммной памяти микрокоманд, содержащих набор управляющих сигналов, в нужной последовательности и загрузки их в регистр микрокоманд.

# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

- *датчик сигналов* вырабатывает последовательность импульсов, равномерно распределенную во времени ( $m$  - количество тактов, за которое выполняется самая длинная операция);



# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

- *дешифратор кода операций*, декодирует код операции команды, присутствующей в данный момент в РгК, и возбуждает одну выходную шину, соответствующую данной операции; этот сигнал использует блок управления операциями для выработки нужной последовательности управляющих сигналов.



# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

- *блок управления операциями*

осуществляет выработку управляющих сигналов  $УС_1, УС_2, \dots, УС_N$  в соответствии со значениями флагов, активного сигнала с дешифратора кода операции и номера такта с датчика сигналов.



# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

*Пример построения УУ для управляющего сигнала C5.*

**P Q**

0 0 - фаза извлечения

0 1 - фаза косвенной адресации

1 0 - фаза выполнения

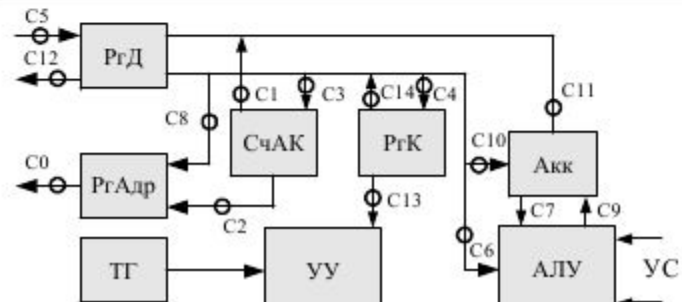
1 1 - фаза обработки прерываний

$$C5 = \bar{P} \bar{Q} T_2 + \bar{P} Q T_2 .$$

Если C5 должен быть установлен при выполнении команд(ы), то

$$C5 = \bar{P} \bar{Q} T_2 + \bar{P} Q T_2 + P \bar{Q} T_3 Op.$$

Извлечение команды	РгАдр ← (СчАК) РгД ← Память СчАК ← (СчАК) + I РгК ← РгД	C2 C5, Read C3 C4
Косвенная адресация	РгАдр ← РгК(Адр) РгД ← Память РгК(Адр) ← РгД(Адр)	C14, C8 C5, Read C4
Обработка прерываний	РгД ← РгК РгАдр ← Адр_сохр СчАК ← Адр_п/прогр Память ← (РгД)	C1  C12, Write



# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

---

## Этапы синтеза

1. Выбор типа логических и запоминающих элементов, в базисе которых будет реализован управляющий автомат;
2. Кодирование состояний автомата, с учетом множества реализуемых процессором функций и сигналов управления операционного автомата;
3. Синтез комбинационной схемы, формирующей выходные управляющие сигналы.

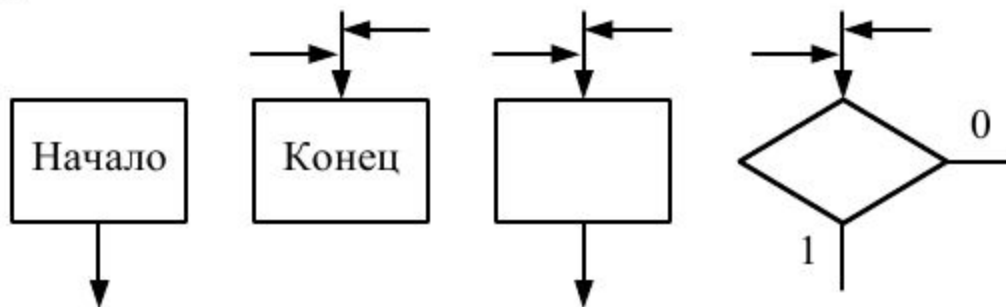
Внутреннюю логику УУ описывают как булеву функцию входных сигналов (систему логических функций) с последующей оптимизацией.

# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

---

## Кодирование состояний

*Граф-схема алгоритма* (ГСА) – ориентированный связный граф, содержащий одну начальную вершину  $A_0$ , одну конечную вершину  $A_k$  и произвольное конечное множество условных  $\{\mathbf{P} = \{p_1, \dots, p_F\}\}$  и операторных  $\{\mathbf{A} = \{A_1, \dots, A_G\}\}$  вершин.



# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

---

## Кодирование состояний

*ГСА удовлетворяет следующим условиям:*

1. Входы и выходы вершин соединяют друг с другом дугами, направленными всегда от выхода ко входу.
2. Каждый выход соединен точно с одним входом.
3. Любой вход соединен как минимум с одним выходом.
4. Любая вершина графа лежит по крайней мере на одном пути из начальной вершины к конечной вершине.



# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

---

## Кодирование состояний

*ГСА удовлетворяет следующим условиям:*

5. Один из выходов условной вершины может быть соединен с ее входом, что недопустимо для операторной вершины.
6. В каждой условной вершине записывают один из элементов множества логических условий  $\{\mathbf{X} = |x_1, \dots, x_L|\}$ . В разных условных вершинах можно записывать одинаковые элементы множества  $\mathbf{X}$ .

# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

---

## Кодирование состояний

*ГСА удовлетворяет следующим условиям:*

7. В каждой операторной вершине записывают оператор (микрокоманду)  $Y_t$  – подмножество множества микроопераций  $\mathbf{Y} = \{y_1, \dots, y_N\}$ .  $Y_t = \{y_{t1}, \dots, y_{tu}, \dots, y_{tU_t}\}$ ,  $y_{tu} \in \mathbf{Y}$ ,  $u=1, \dots, U_t$ . Разрешено записывать в различных операторных вершинах одинаковые подмножества множества операций.

Если в операторных вершинах ГСА стоят разные операторы, то их можно отождествить с записанным в них оператором (в вершине  $A_i$  записан оператор  $Y_i$ ) и использовать  $Y_i$  вместо обозначения  $A_i$ .

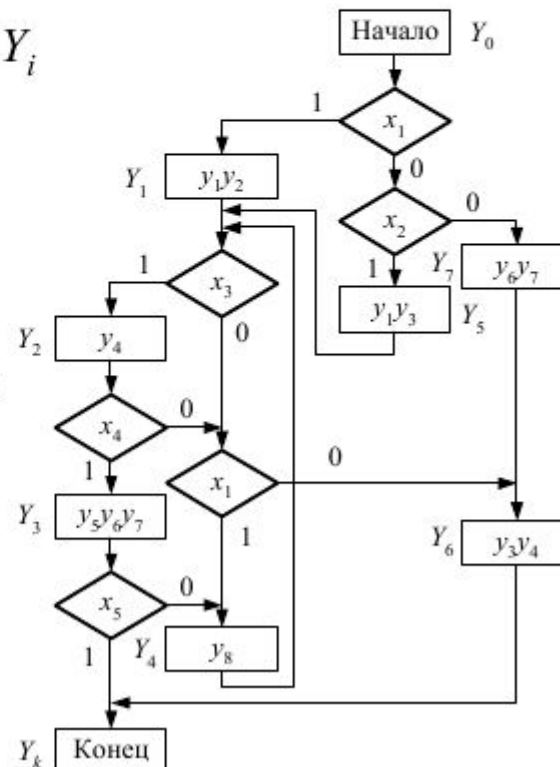
# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

## Кодирование состояний

Пусть ГСА имеет путь из вершины  $Y_i$   
( $i = 0, 1, \dots, T$ ) в вершину  $Y_j$   
( $j = 1, \dots, T+1$ ):

$$Y_i p_{i1}^{e_{i1}} \dots p_{ir}^{e_{ir}} \dots p_{iR}^{e_{iR}} Y_j,$$

проходящий только через условные  
вершины  $p_{i1}, \dots, p_{iR}$ ;  $e_{ir} \in [0, 1]$  –  
символ, приписанный выходу  
условной вершины.



# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

## Кодирование состояний

Каждому такому пути соответствует

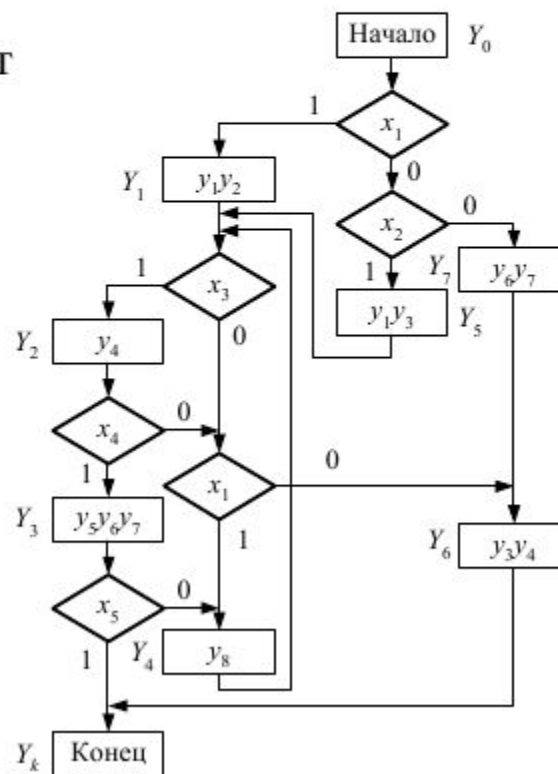
конъюнкция:

$$\alpha_{ij} = x_{i1}^{e_{i1}} \dots x_{iR}^{e_{iR}} = \prod_{r=1}^R x_{ir}^{e_{ir}},$$

где  $x_{ir}$  – логическое условие,

записанное в условной вершине  $p_{ir}$

$$x_{ir}^0 = \bar{x}_{ir}, x_{ir}^1 = x_{ir}.$$



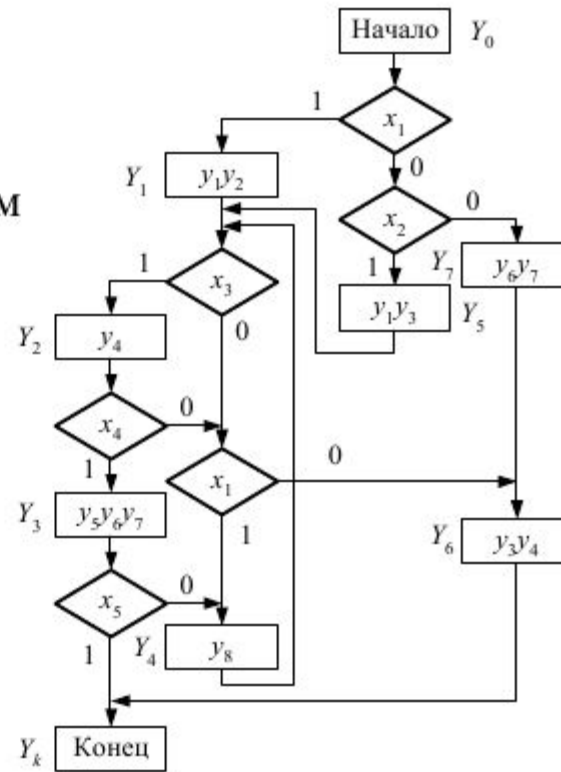
# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

## Кодирование состояний

Если между вершинами  $Y_i$  и  $Y_j$   $H$  путей, то  $\alpha_{ij}$  равно дизъюнкции конъюнкций, соответствующих всем путям:

$$\alpha_{ij} = \sum_{h=1}^H \alpha_{ir}^h$$

$\alpha_{ij}$  – функция перехода от оператора (микрокоманды)  $Y_i$  к оператору (микрокоманде)  $Y_j$ .



# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

---

## Кодирование состояний

Обычно при проектировании цифровых устройств предварительно составляют *содержательные граф-схемы алгоритмов*, в которых внутри условных и операторных вершин записывают не элементы множеств  $X$  и  $Y$ , а логические условия и микрооперации в содержательных терминах.

**Пример.** Для операции деления  $S / Z$ . АЛУ содержит сумматор  $S$ , где находится делимое, регистр  $Z$  (делитель) и регистр  $Y$ , где сохраняют частное. СТ – счетчик тактов, ТП – триггер переполнения.

# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

## Условные вершины:

$x_1$ : Знак $S$  = Знак $Z$

$x_2$ : Знак $S$  = 1

$x_3$ : СТ = 0

$x_4$ : СТ =  $n$

## Операторные вершины:

$y_1$ : Знак $Y$  := 1;

$y_2$ :  $Y$  := 0;

$y_3$ : СТ := 0;

$y_4$ : Знак $Z$  := 0;

$y_5$ : Знак $S$  := 0;

$y_6$ :  $S$  :=  $S + Z$ ;

$y_7$ :  $S$  :=  $S + Z_{обр}$ ;

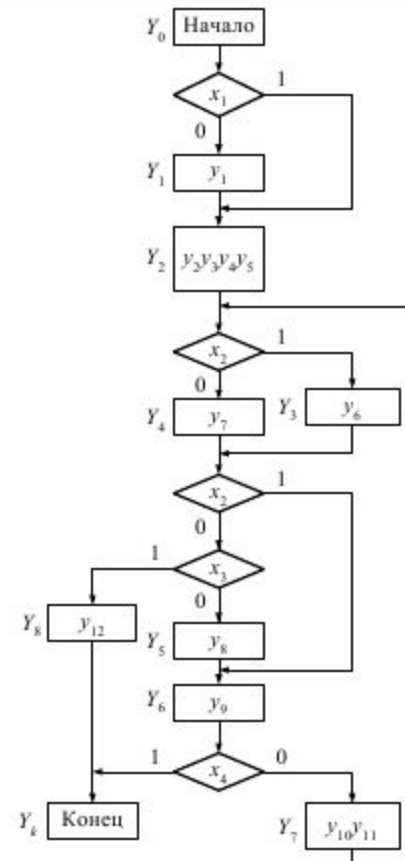
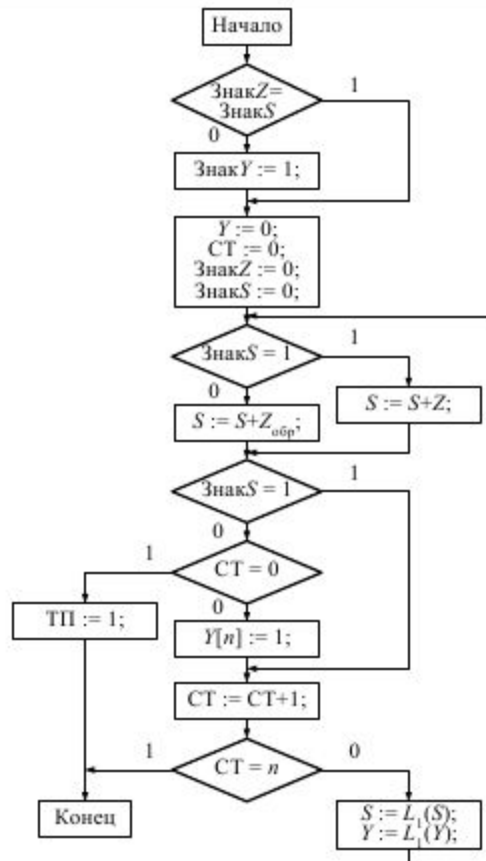
$y_8$ :  $Y[n]$  := 1;

$y_9$ : СТ := СТ + 1;

$y_{10}$ :  $S$  :=  $L_1(S)$ ;

$y_{11}$ :  $Y$  :=  $L_1(Y)$ ;

$y_{12}$ : ТП := 1.



# Лекция 7. Устройство управления: с жесткой логикой

---

## **Недостатки:**

1. Большое количество логических выражений и переменных в них;
2. С возрастанием сложности снижается быстродействие;
3. Необходимость заново проектировать управляющий автомат при расширении системы команд процессора.

## **Достоинства:**

1. Максимальное быстродействие;
2. Компактная реализация на аппаратном уровне.



## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

*Основная идея:* для инициализации любой микрооперации достаточно сформировать определенный сигнал управления на соответствующей линии управления, т.е. активизировать эту линию. Этот процесс можно представить с помощью назначения двоичных состояний – логической единицы (активное значение линии) и логического нуля (пассивное значение линии).

Для указания микроопераций, выполняемых за один такт, формируют управляющее слово, в котором каждый бит соответствует одной определенной управляющей линии.

## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

Такое управляющее слово называют *микрокомандой*.

Последовательность микрокоманд, реализующих определенную фазу цикла обработки машинных команд, называют *микропрограммой*.

Микропрограммы хранят в *микропрограммной памяти (МПП)*.

Формирование управляющих сигналов сводят к последовательному извлечению микрокоманд из МПП и коммутации выходов регистра микрокоманд с линиями управления.

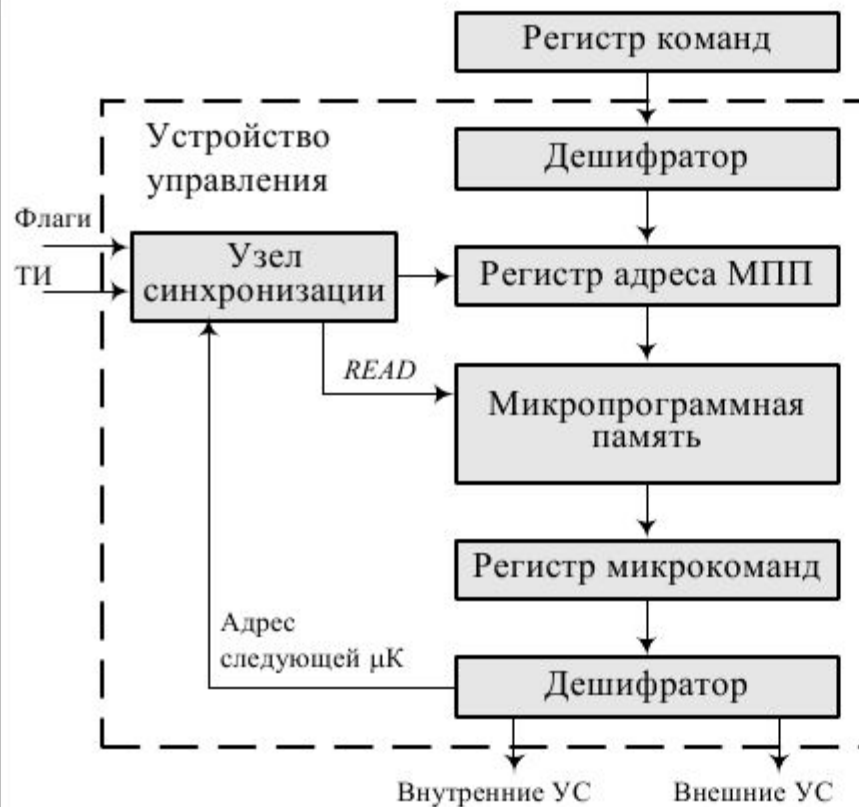
## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

В общем случае *микрокоманда* включает следующие поля:

- поле внутренних сигналов управления (по 1 разряду на каждый управляющий сигнал);
- поле внешних управляющих сигналов;
- поле условий, в котором указывают код условия перехода;
- поле адреса следующей микрокоманды при условном переходе.

# Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление



- *Регистр команд* содержит поле КОП;
- *Регистр адреса МПП* содержит адрес следующей МК;
- *МПП* включает весь набор микропрограмм;

# Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление



- *Регистр*  $\mu K$  содержит текущую микрокоманду;
- *Узел синхронизации* загружает адрес в регистр адреса МПП и формирует сигнал чтения МПП.

---

## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

### **Формирование адреса следующей микрокоманды**

В зависимости от значений флагов АЛУ и кода условий микрокоманды в регистре микрокоманд существует три возможных варианта формирования адреса следующей  $\mu$ К:

- Извлечь  $\mu$ К, размещенную по следующему адресу в МПП. Для этого необходимо увеличить на 1 содержимое регистра адреса МПП;
- Перейти на новую микропрограмму. Содержимое поля адреса текущей микрокоманды загружают в регистр адреса.
- Перейти на микропрограмму выполнения определенной машинной команды. В регистр адреса загружают адрес МПП, соответствующий КОП в регистре команд.

## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

### **Формирование адреса следующей микрокоманды**

Первый вариант встречается чаще всего и обусловлен естественным порядком следования микрокоманд при выполнении микропрограмм.

Второй вариант используют только один раз в цикле обработки машинной команды по окончании фазы извлечения команды.

Третий вариант связан с нарушением естественного порядка следования микрокоманд в силу наличия условных и безусловных переходов в микропрограммах.

# Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

## **Формирование адреса следующей микрокоманды**

Выбор средств управления последовательностью микрокоманд оказывает влияние на два базовых параметра УУ:

- размер микрокоманды;
- время формирования адреса микрокоманды, т.е. на быстродействие УУ.

При формировании адреса следующей  $\mu$ К УУ анализирует следующую информацию:

- содержимое текущей  $\mu$ К;
- состояние флагов;
- содержимое регистра команд.



# Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

## **Формирование адреса следующей микрокоманды**

Методы формирования разделяют на три категории в соответствии с форматом представления адресной информации в микрокоманде:

- микрокоманда с двумя полями адреса;
- микрокоманда с единственным полем адреса;
- микрокоманда переменного формата.

# Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

## Формирование адреса следующей микрокоманды



*Микрокоманда с двумя полями адреса:*

Мультиплексор в зависимости от значения сигнала «Выбор адреса» передает на выход либо код одного из двух полей адреса микрокоманды, либо адрес микрокоманды, соответствующий КОП в регистре команд.

# Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

## Формирование адреса следующей микрокоманды



*Микрокоманда с единственным полем адреса:*

Мультиплексор в зависимости от значения сигнала «Выбор адреса» передает на выход либо код поля адреса микрокоманды, либо содержимое регистра адреса, увеличенное на 1, либо адрес микрокоманды, соответствующий КОП в регистре команд.

# Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

## Формирование адреса следующей микрокоманды



*Микрокоманда переменного формата:*

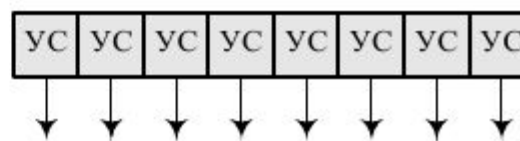
Специальный разряд определяет вариант формата  $\mu\text{К}$ . В одном оставшиеся разряды – управляющие сигналы, в другом – часть разрядов определяют условие ветвления, а другая часть задает адрес перехода.

# Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

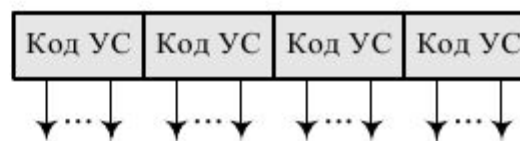
---

## *Классификация микрокоманд:*

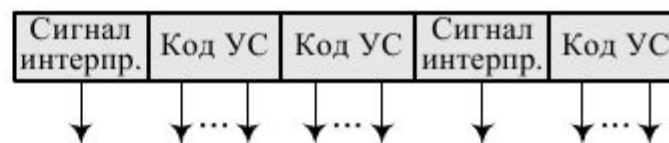
- *горизонтальные и вертикальные* относят к длине  $\mu\text{К}$ ;



- *жесткие и мягкие* отражают особенности аппаратных средств;



- *прямые и косвенные* определяют правила интерпретации полей  $\mu\text{К}$ .



## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

*Кодирование микрокоманд* обеспечивает сокращение длины  $\mu\text{К}$ , что приводит к необходимости меньшей по объему МПП, или увеличению объема микропрограммного обеспечения, хранимого в МПП.

**Как кодировать  $\mu\text{К}$ ?** Пусть УУ должно формировать в совокупности  $K$  внутренних и внешних УС. Следовательно можно выделить  $K$  битов управляющего слова, что обеспечивает кодирование  $2^K$  возможных комбинаций.

## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

Однако не все комбинации используются:

- два источника информации не могут быть одновременно подключены через вентили к одному и тому же приемнику;
- один и тот же регистр не может быть одновременно и источником и приемником информации;
- только один вариант УС может быть передан в каждый момент времени в АЛУ;
- только один вариант внешних сигналов в каждый момент времени может быть передан на внешние устройства.

## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

Таким образом, возможно активизировать лишь  $Q$  состояний, причем  $Q < 2^K$ , т.е. для кодирования понадобится  $\log_2 Q < K$ , что обеспечивает самую компактную форму кодирования.

Но на практике она не применима по следующим причинам:

- сложность программирования;
- требует включения в состав устройства сложных, а значит менее быстродействующих дешифраторов.

**Компромисс:** увеличивать количество разрядов для представления управляющего слова по сравнению с минимально необходимым  $\log_2 Q$ .



# Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

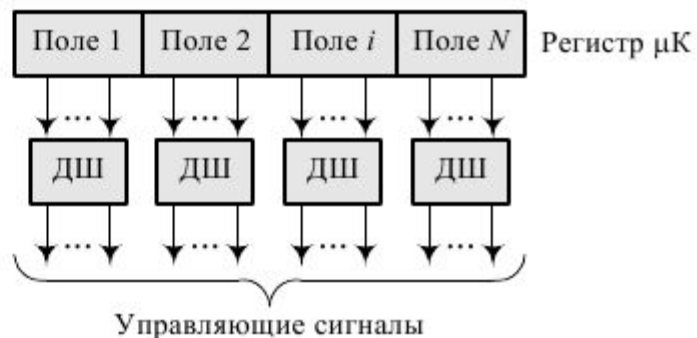
## *Технология кодирования микрокоманд*

*Базовый метод кодирования.*

Управляющее слово  $\mu\text{К}$   
представляют в виде набора  
полей.

Каждое поле содержит код,  
определяющий состояние  
группы управляющих сигналов.

Если  $N$  полей, то одновременно активизируются  $N$  функций.



## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

*Проектирование формата микрокоманд:*

- 1) Разделить поле управляющего слова  $\mu K$  на отдельные поля. Каждое поле отвечает за определенный набор операций, причем операции разных групп могут быть активизированы одновременно.
- 2) Операции внутри каждой группы должны быть взаимно исключаящими, т.е. только одна из них должна активизироваться при выполнении любой  $\mu K$ .

## Лекция 7. Устройство управления: микропрограммное управление

---

*Разбиение микрокоманд на поля:*

- 1) Метод функционального кодирования** предполагает составление перечня элементарных функций. Данный перечень разбивают на группы, причем функции в каждой группе должны быть взаимно исключающими. Каждой группе ставят в соответствие определенное поле  $\mu\text{К}$ .
- 2) Метод ресурсного кодирования** подразумевает выделение полей  $\mu\text{К}$  каждому устройству из множества независимых ресурсов, из которых состоит компьютер.