



Universidade Federal de Santa Catarina
Centro Tecnológico
Departamento de Informática e Estatística
Curso de Graduação em Ciências da Computação



Sistemas Digitais

INE 5406

Aula 8-T

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT. Classificação dos Sistemas Digitais. O modelo BO / BC (*datapath* x controle). Componentes do Nível RT. Método de Projeto no Nível RT. Exemplo.

Prof. José Luís Güntzel
guntzel@inf.ufsc.br

www.inf.ufsc.br/~guntzel/ine5406/ine5406.html

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Tipos e Características dos Sistemas Digitais

Classificação Segundo a Temporização

1. SDs Assíncronos:

- Não possuem um sinal de relógio para prover o cadenciamento das operações
- As operações são vistas como eventos encadeados (ou independentes)
- Possui um custo maior em termos de recursos, pois é necessário implementar protocolos de comunicação entre os blocos do sistema
- São tolerantes a variações na temporização
- São mais difíceis de projetar (difícil de garantir o funcionamento, após a fabricação)

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Tipos e Características dos Sistemas Digitais

Classificação Segundo a Temporização

2. SDs Síncronos:

- Utilizam um sinal de relógio para prover o cadenciamento das operações
- O funcionamento é quebrado em passos denominados operações
- Cada operação geralmente leva um ciclo de relógio para ser realizada, mas há esquemas alternativos (ex.: *chaining*, *pipelining*)
- Em um ciclo de relógio uma ou mais operações podem ser realizadas simultaneamente
- As técnicas de projeto existentes permitem abstrair-se detalhes do comportamento

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Tipos e Características dos Sistemas Digitais**

Classificação Segundo a Aplicação

- 1. Sistemas Digitais de Aplicação Específica (ASICs)**
- 2. Sistemas Digitais de Propósito Geral**
- 3. Sistemas Digitais Programáveis para uma Classe de Aplicações**

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Tipos e Características dos Sistemas Digitais

Classificação Segundo a Aplicação

1. Sistemas Digitais de Aplicação Específica (ASICs):

- Realizam somente um algoritmo (ou parte de um algoritmo)
- Oferecem pouca ou nenhuma programabilidade (i.e., alteração da funcionalidade)
- O projeto é feito de modo a otimizar a execução do algoritmo implementado, visando a **aplicação específica** (máximo desempenho com o mínimo custo e eventualmente, mínimo consumo de energia)
- Exemplos: codificadores/decodificadores de imagens estáticas (jpeg etc) ou dinâmicas (mpeg, H.264/AVC etc)

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Tipos e Características dos Sistemas Digitais

Classificação Segundo a Aplicação

2. Sistemas Digitais de Propósito Geral:

- Podem ser programados para executar (virtualmente) **qualquer algoritmo**
- Para tanto, são projetados para realizar um **conjunto de instruções**
- São otimizados para realizar o conjunto de instruções para o qual são projetados (e não um algoritmo ou uma classe de algoritmo)
- Exemplos: microprocessadores (CPUs)

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Tipos e Características dos Sistemas Digitais

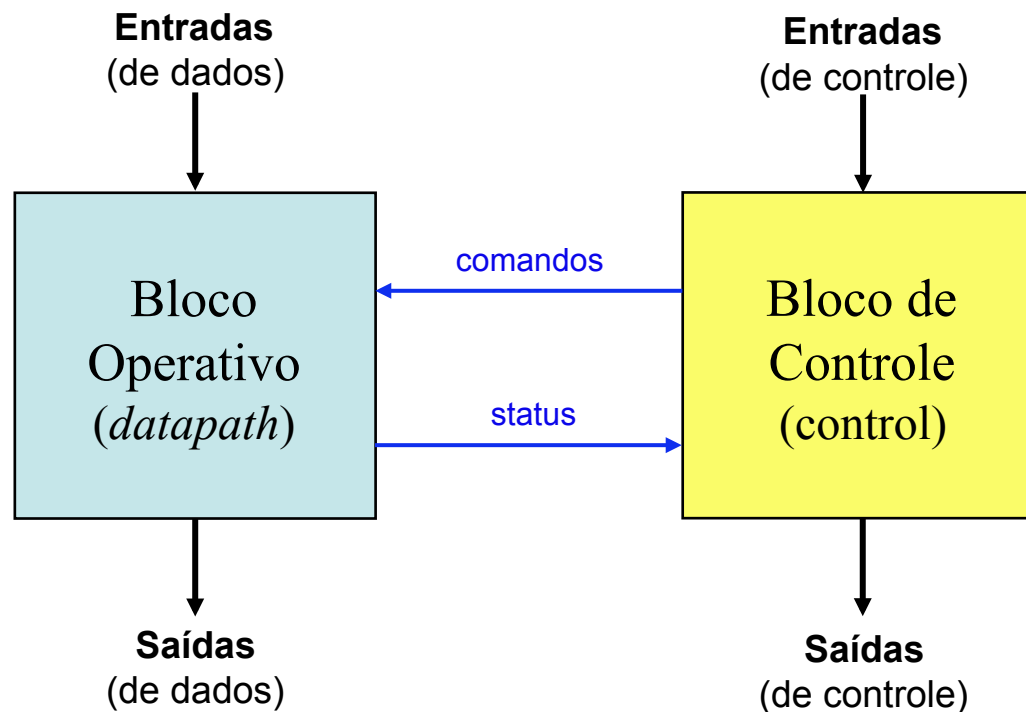
Classificação Segundo a Aplicação

3. Sistemas Digitais Programáveis para uma Classe de Aplicações:

- Podem ser programados para executar uma função ou um algoritmo pertencente a uma determinada classe.
- São projetados e otimizados para realizar um **conjunto de instruções** apropriado à classe de problema a que se destinam
- Exemplos: microcontroladores, DSPs (*Digital Signal Processors*) e GPUs (*Graphic Processing Units*)

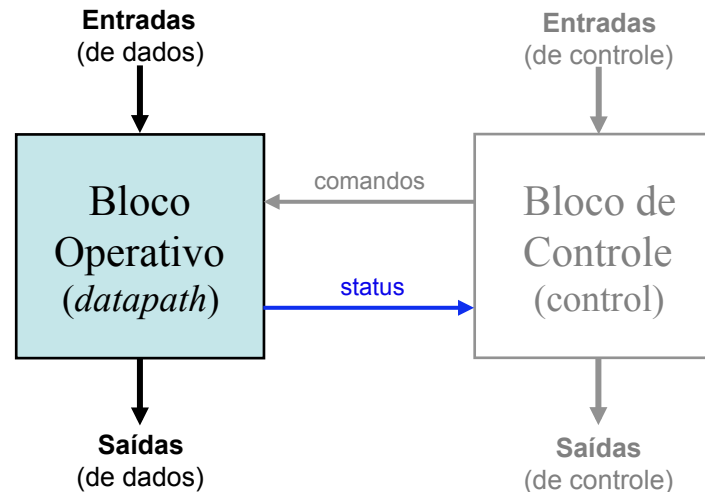
4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ O Modelo Bloco Operativo / Bloco de Controle



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ O Modelo Bloco Operativo / Bloco de Controle

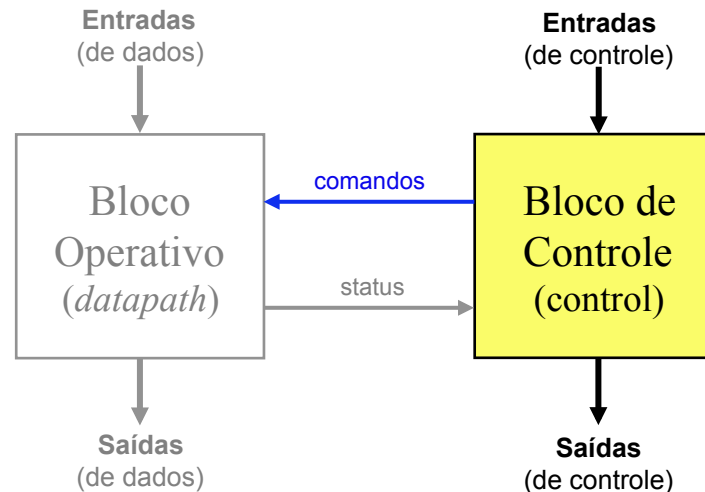


Bloco Operativo:

- Realiza transformações sobre dados, geralmente provenientes do ambiente externo
- As transformações são realizadas em um ou mais passos, cada passo demorando um ciclo de relógio
- Gera sinais de “status” que são usados pelo Bloco de Controle para definir a seqüência de operações a serem realizadas (às vezes são chamados de “*flags*”)

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ O Modelo Bloco Operativo / Bloco de Controle

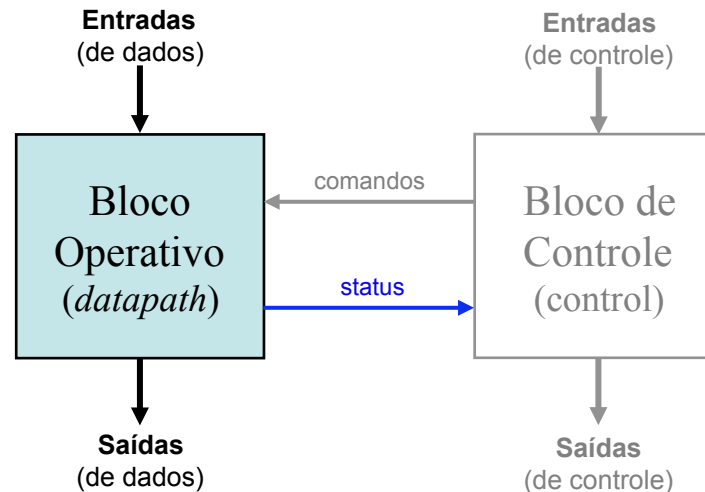


Bloco de Controle:

- Gera comandos, que são sinais de controle na ordem necessária para que o bloco operativo realize os passos desejados
- Recebe sinais de controle do ambiente externo, podendo ser desde um simples “iniciar” até um código de operação (“opcode”, dos processadores)
- Pode gerar uma ou mais saídas de controle para se comunicar com outros sistemas digitais (p. ex.: “done”, “bus request”, “ack”)

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Os Componentes do Nível RT

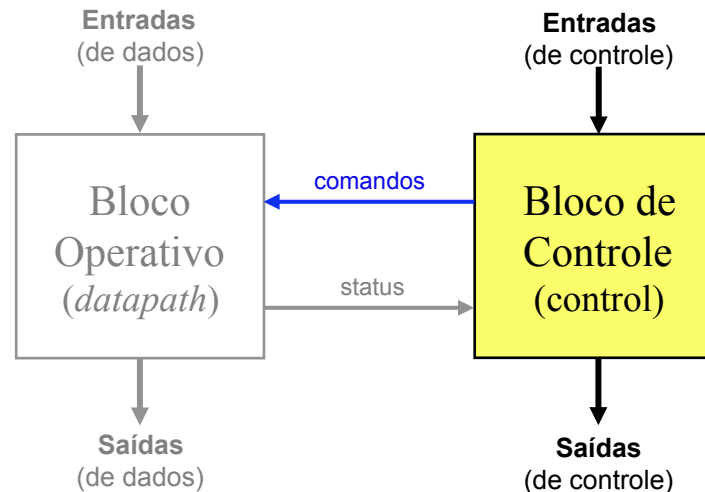


Bloco Operativo:

- Unidades Funcionais (UFs). Exemplos: somadores, subtratores, deslocadores, multiplicadores, UFs combinadas (somadores/subtratores, ULAs)
- Elementos de armazenamento: registradores, banco de registradores (vários registradores, mas com limitação de portas de entrada/saída), memórias RAM (geralmente, SRAM)
- Rede de interconexão: fios, multiplexadores, barramentos + *buffers tri-state*

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Os Componentes do Nível RT

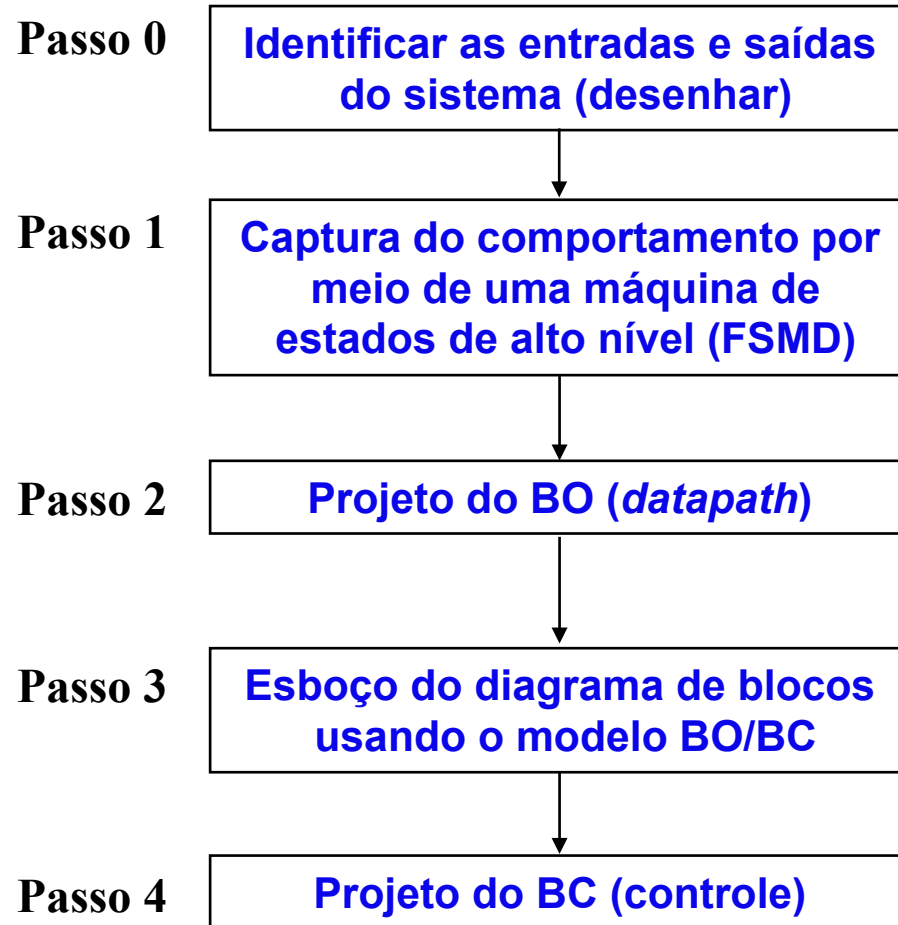


Bloco de Controle:

- Implementado por uma ou mais FSMs usando um dos seguintes métodos:
 - *Hardwired*: registrador de estados + circuitos lógicos ou
 - Usando ROM: registrador de estados + circuito comb. + um ou mais blocos ROM ou
 - Microprogramada: registrador-contador + circuito comb. + um ou mais blocos ROM (subcaso da anterior...)

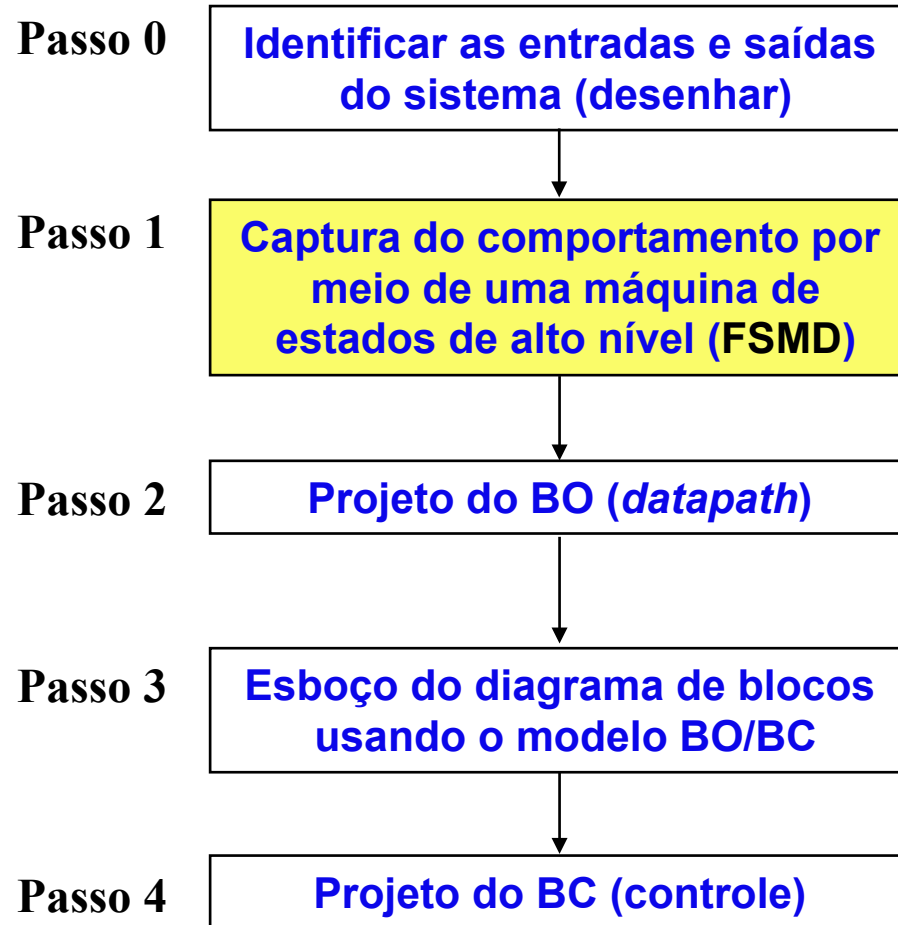
4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Método de Projeto



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

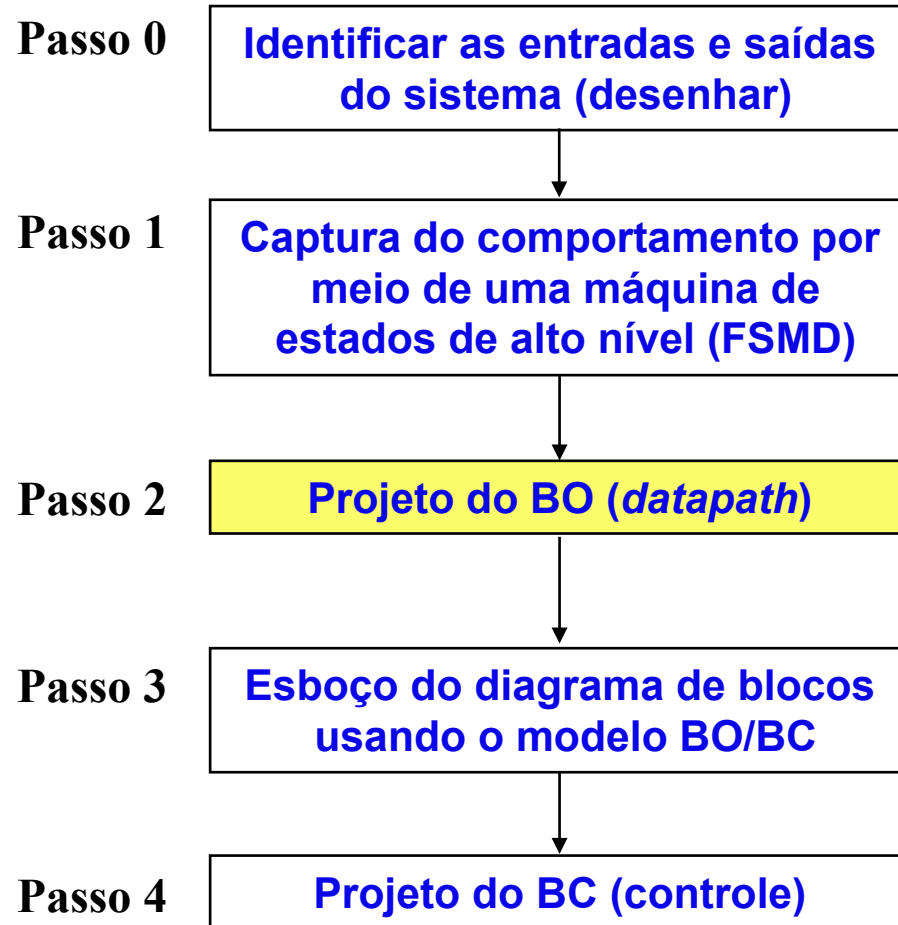
▶ Método de Projeto



- FSMD é uma extensão de uma máquina de estados, na qual:
- Entradas e saídas correspondem a dados com mais de um bit.
 - Há registradores locais para armazenar dados.
 - Ações e condições podem envolver equações e expressões aritméticas (ao invés de apenas equações e expressões Booleanas).

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Método de Projeto

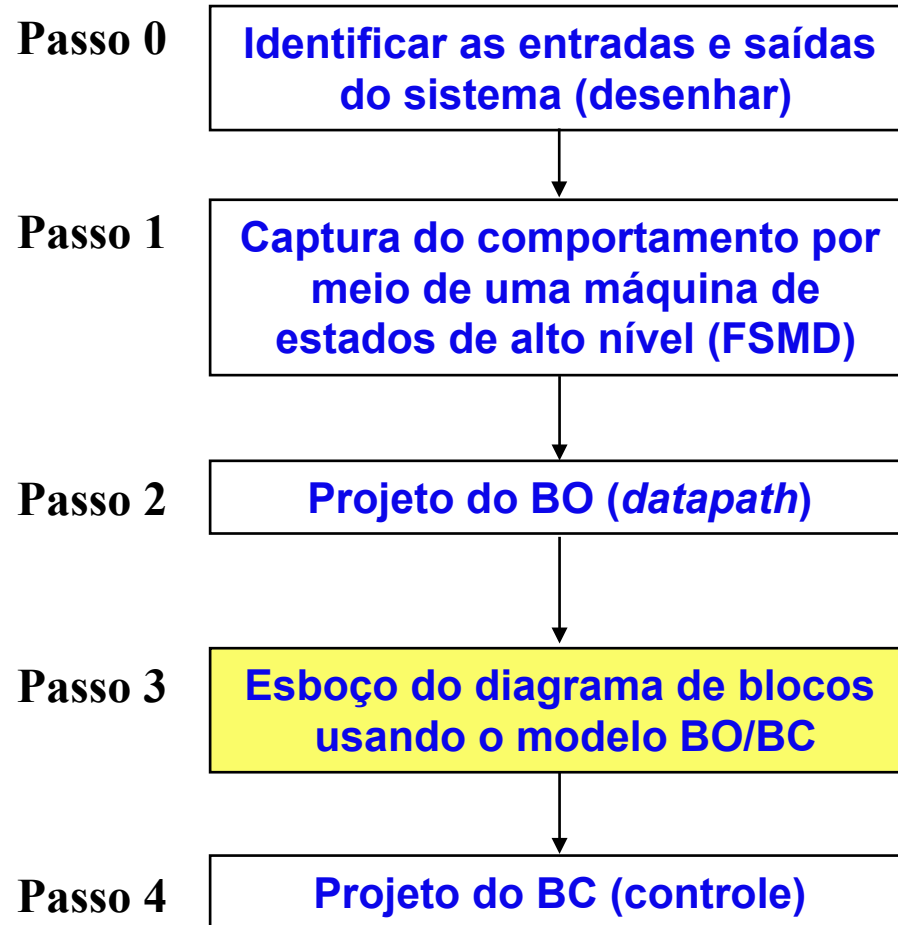


Analisando a FSMD, identificar:

- Os registradores para armazenar dados.
- As operações aritméticas (e lógicas) necessárias para operar os dados e para as expressões a serem usadas como condições de troca de estados.
- Selecionar os componentes do nível RT para implementar, conforme identificado no passo anterior.
- Conectar os componentes do nível RT selecionados no passo anterior.

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

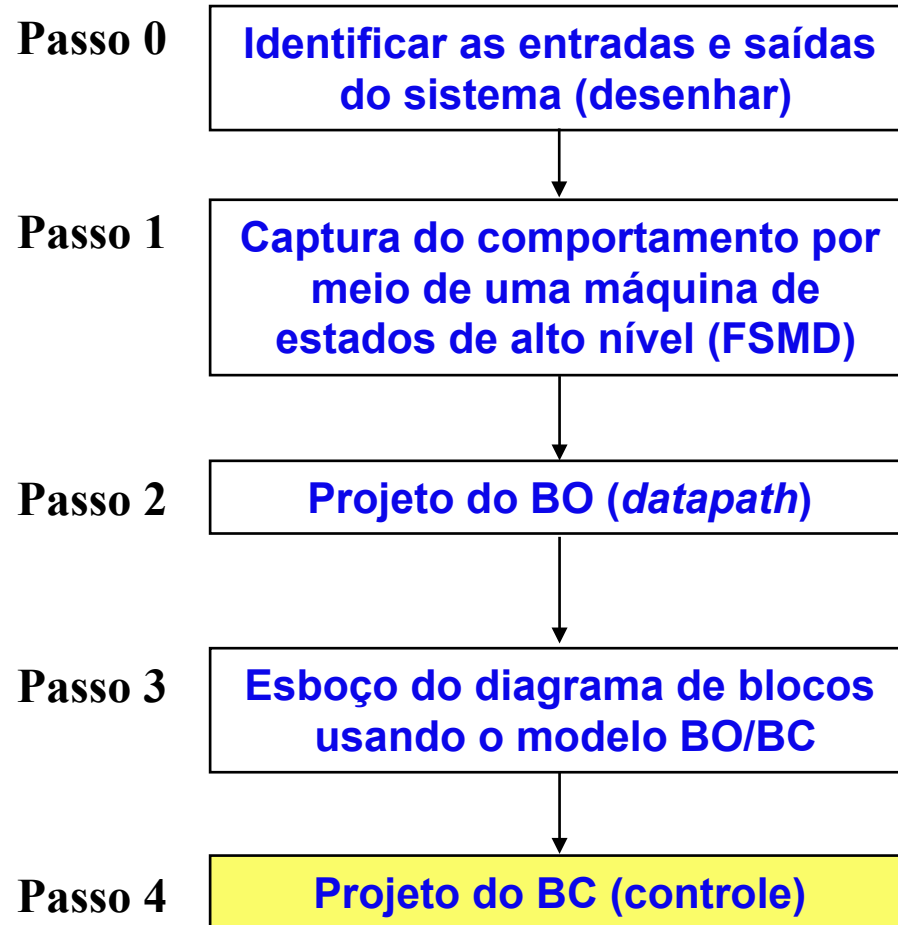
▶ Método de Projeto



- Desenhar o diagrama de blocos segundo o modelo BO/BC.
- No desenho, identificar todas os sinais (nome e número de bits): entradas, saídas, sinais de status, sinais de comando.

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Método de Projeto



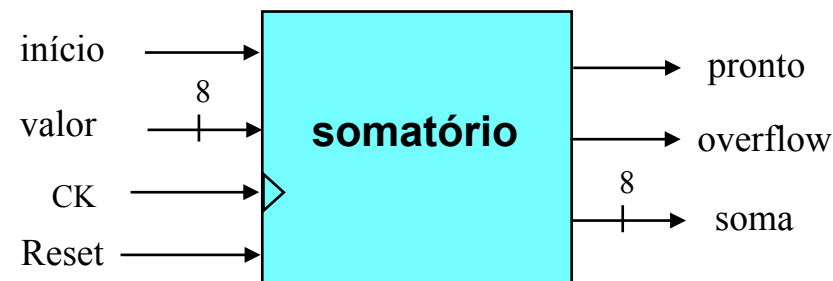
- A partir da FSMD inicial e observando os nomes dos sinais definidos no passo 3, projetar a FSM que deve controlar o BO projetado (conforme visto na parte anterior desta disciplina).

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 1: cálculo de um somatório

Necessita-se de um sistema digital capaz de calcular o somatório de 4 número binários inteiros sem sinal, cada um deles com 8 bits. Este sistema digital, doravante denominado de “somatório”, possui uma entrada de relógio (“CK”), uma entrada de reset assíncrono (“Reset”), uma entrada de dados com 8 bits (“valor”), uma entrada de controle denominada “início”, duas saídas de controle (“pronto” e “overflow”) e uma saída de dados de 8 bits (“soma”).



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 1: cálculo de um somatório

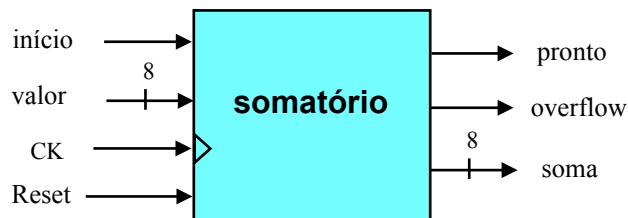
Funcionamento: ao receber um sinal de início (início = 1), “somatório” passa a ler da entrada “valor” os 4 valores a serem somados. (Suponha que os valores sejam fornecidos no momento adequado.) Ao mesmo tempo que os valores são lidos, seu somatório vai sendo calculado. Uma vez calculado o somatório, as saídas “soma”, “pronto” e “overflow” são atualizadas, ficando estáveis por, no mínimo um ciclo de relógio, antes de “somatório” voltar para o estado de reset.



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

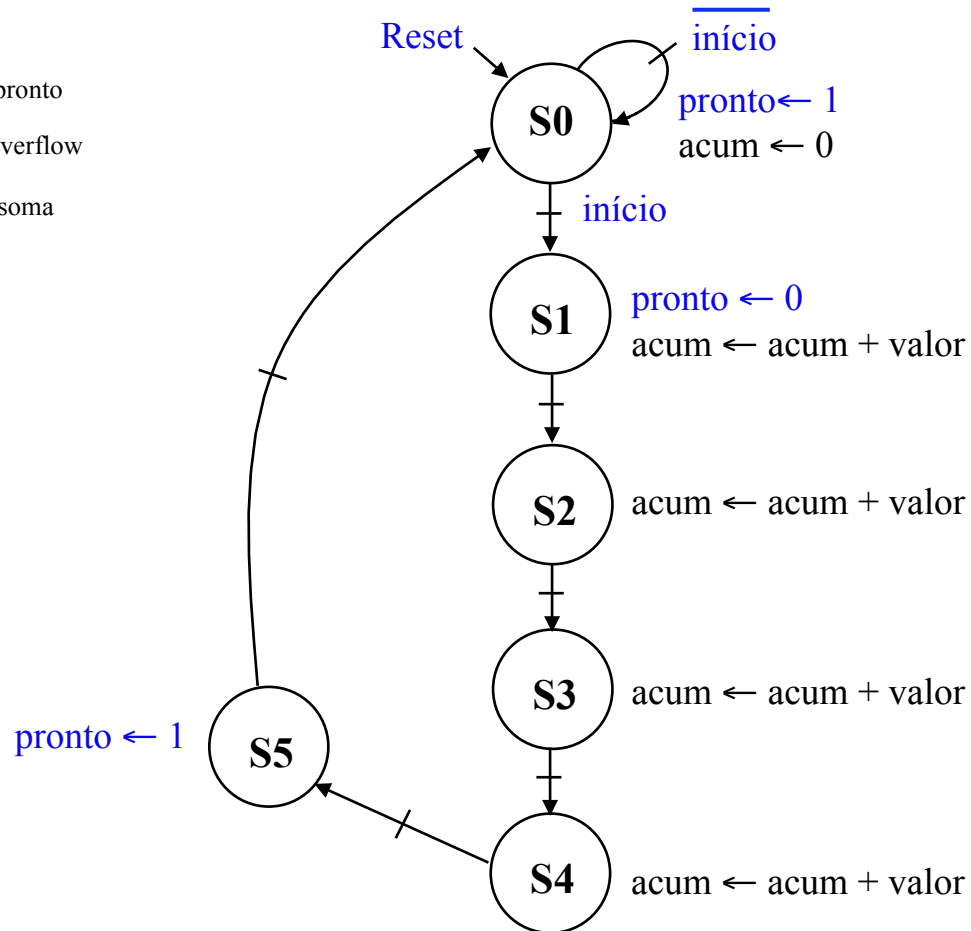
▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 1: Passo 1 (captura do comportamento com FSM)



Nitidamente, este sistema digital deve realizar o seguinte algoritmo (em hardware):

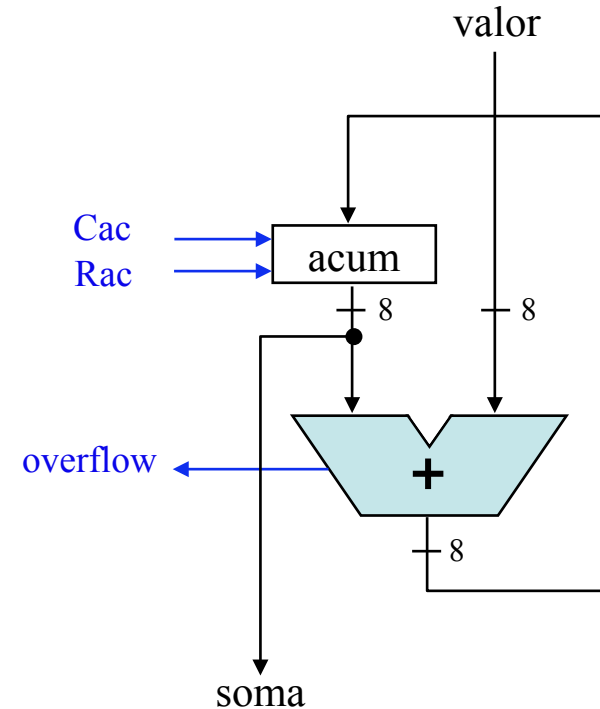
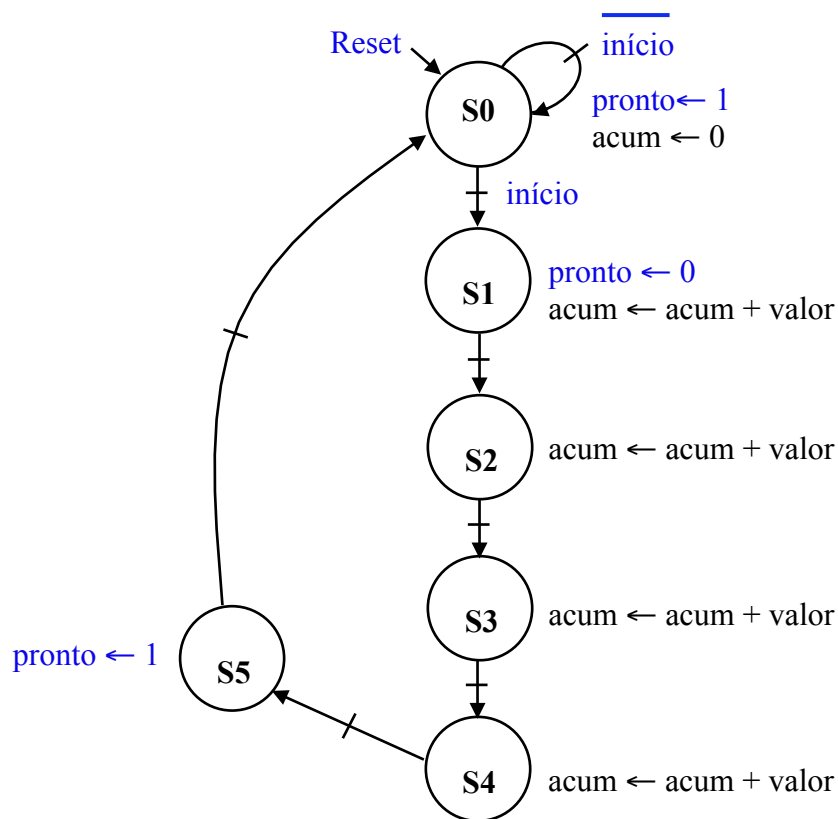
```
Início  
acum ← 0;  
Fazer 4 vezes  
{  
    acum ← acum + valor;  
}  
Fim
```



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 1: Passo 2 (projeto do BO)

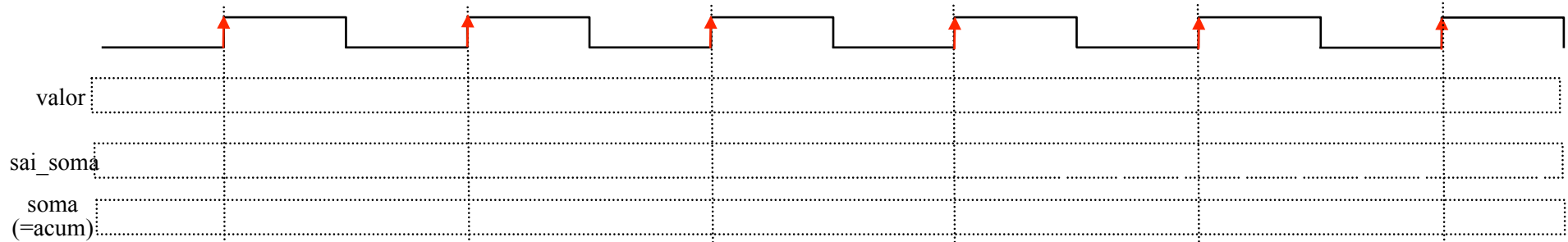
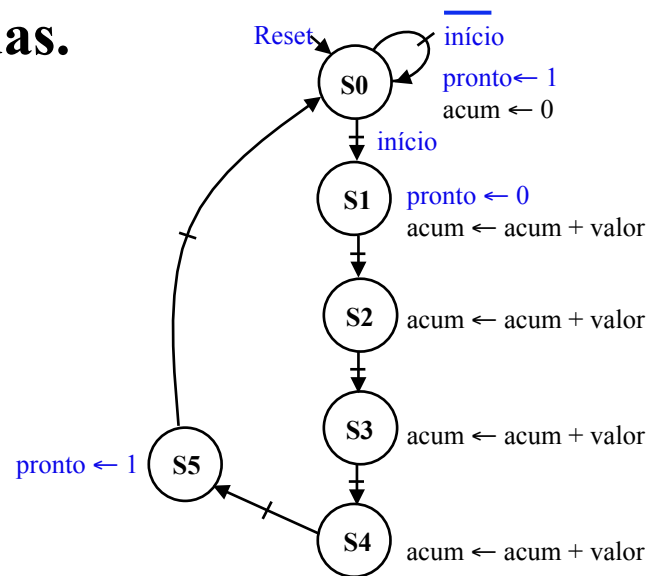
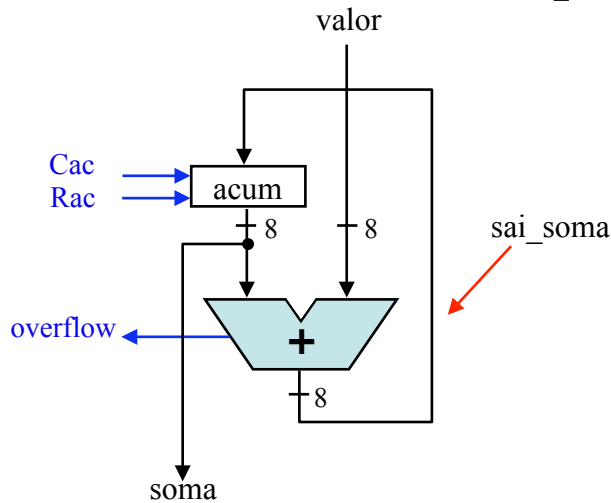


Este é um B.O. típico para o cálculo de um somatório.

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exercício: ilustrar o comportamento do S.D. Do exemplo 1 por meio de formas de onda apropriadas.



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

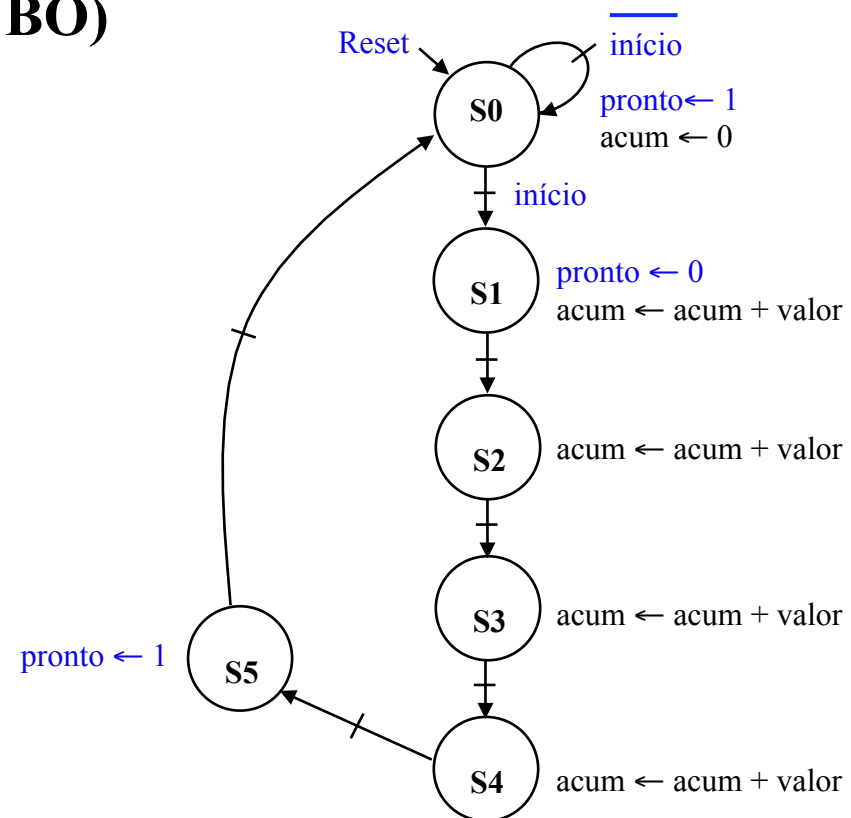
Exemplo 1: Passo 2 (projeto do BO)

Pergunta:

E se fosse necessário realizar a soma sequencial de 1024 parcelas, a FSM teria **1026** estados?

Resp.: sim!

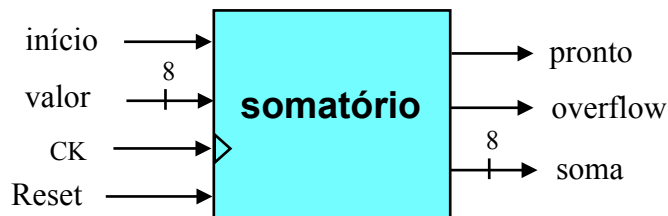
Então é melhor pensarmos em uma solução mais genérica...



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Projetando um Sistema Digital

Exemplo 1a: Passo 1 (captura do comportamento com FSMD)



Uma Solução mais genérica...

Início

$acum \leftarrow 0; cont \leftarrow 4;$

Enquanto ($cont \neq 0$) faça:

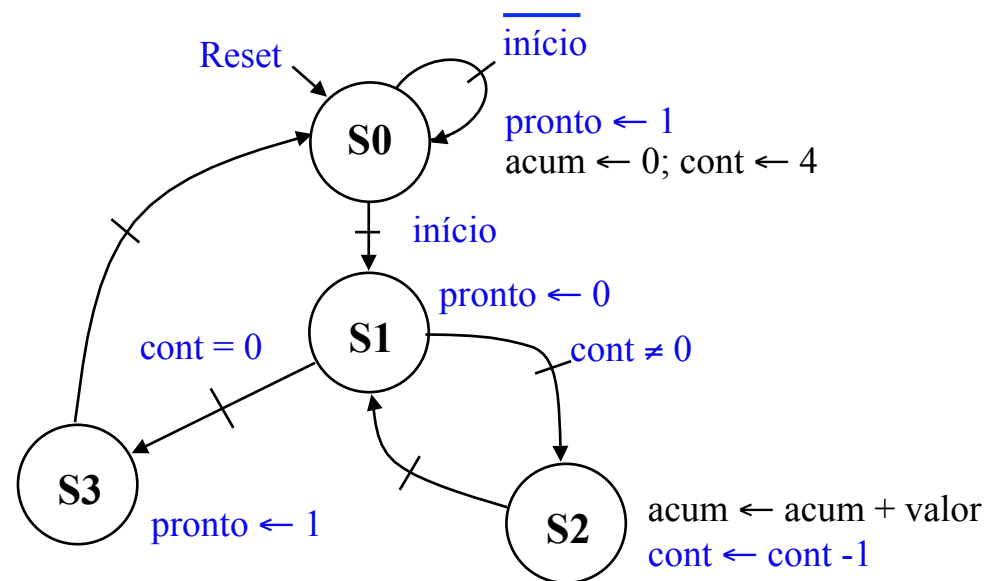
{

$acum \leftarrow acum + valor;$

$cont \leftarrow cont - 1;$

}

Fim



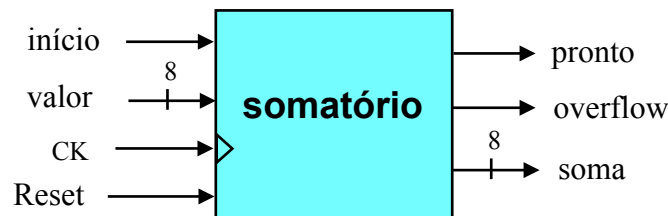
OBS:

- Estamos assumindo que o sinal “pronto” indica quando as saídas “soma” e “overflow” contêm os valores finais do processamento.

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

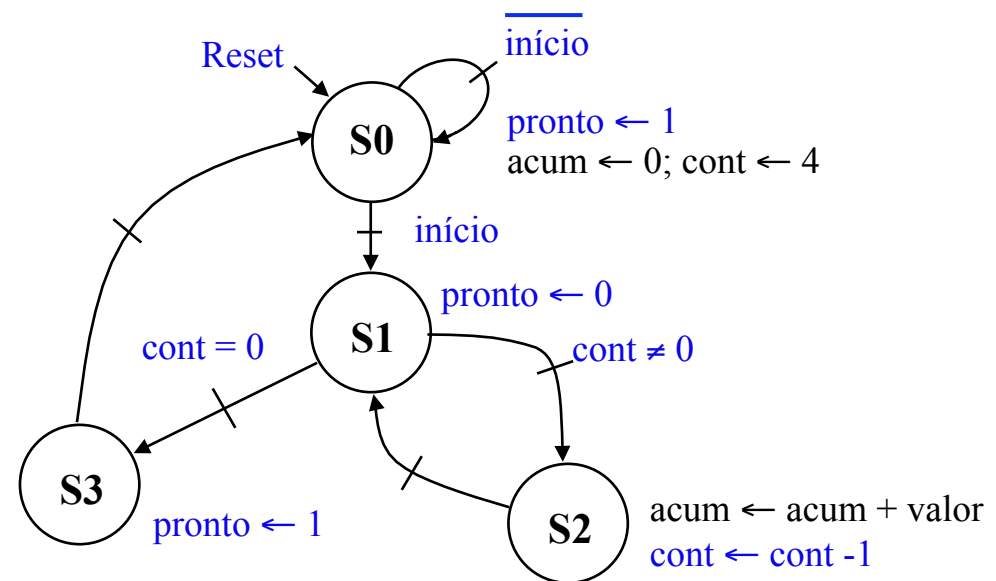
▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 1a: Passo 2 (projeto do BO)



Questões:

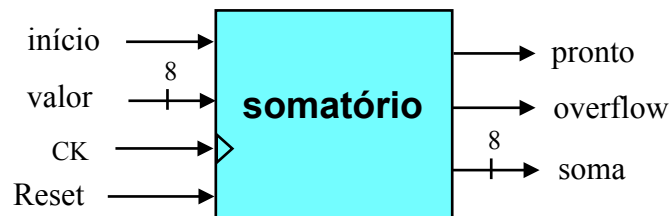
- Quais variáveis são usadas para armazenar dados?
- Apenas uma variável: "acum" (note que "valor" é uma entrada e "soma" é uma saída)
- Logo, teremos um registrador denominado "acum" para esta variável



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

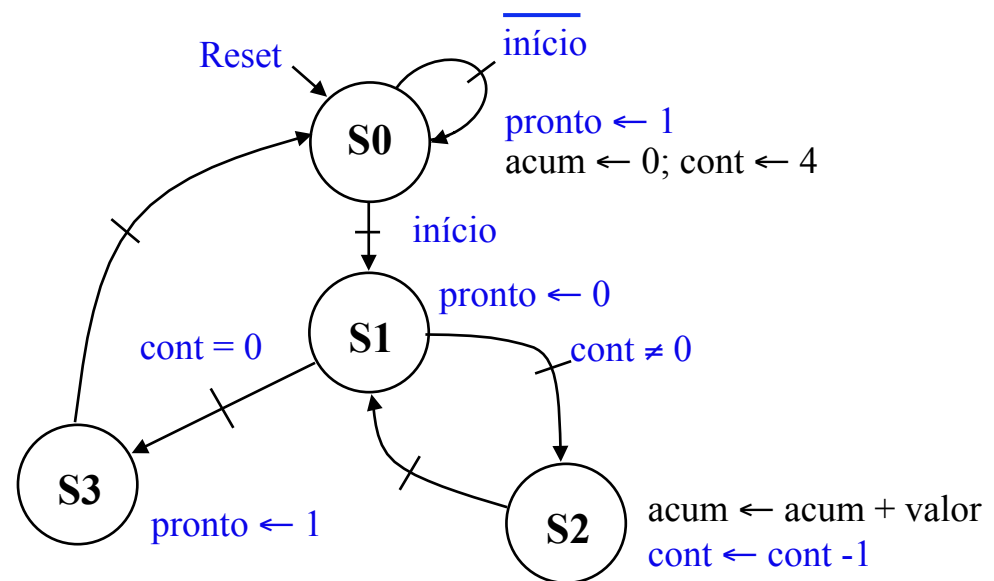
▶ Projetando um Sistema Digital

Exemplo 1a: Passo 2 (projeto do BO)



Porém:

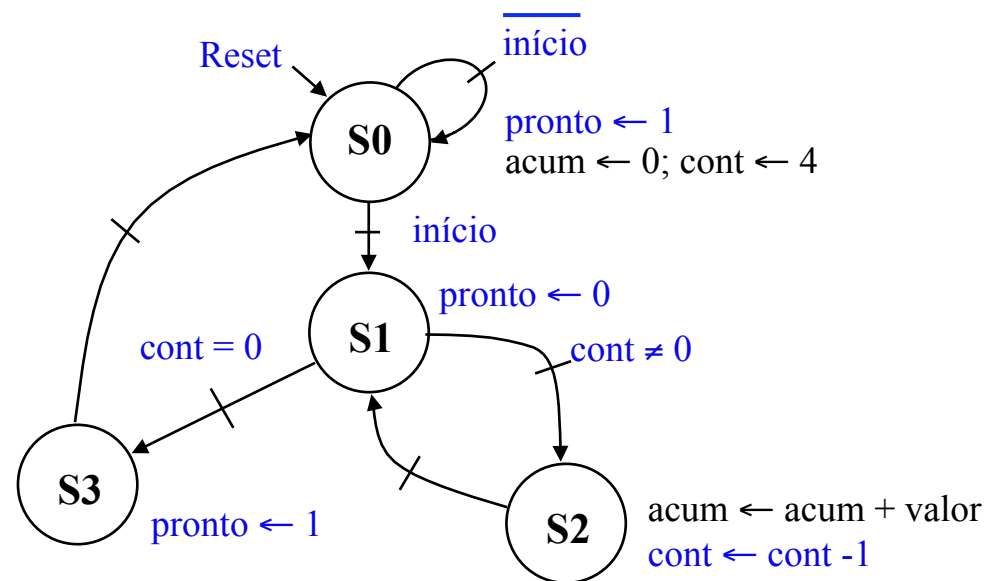
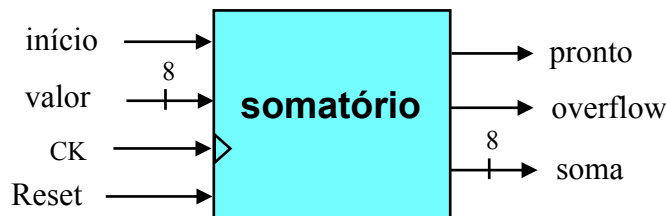
- Note que há um registrador que armazena informação de controle: “cont”



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Projetando um Sistema Digital

Exemplo 1a: Passo 2 (projeto do BO)



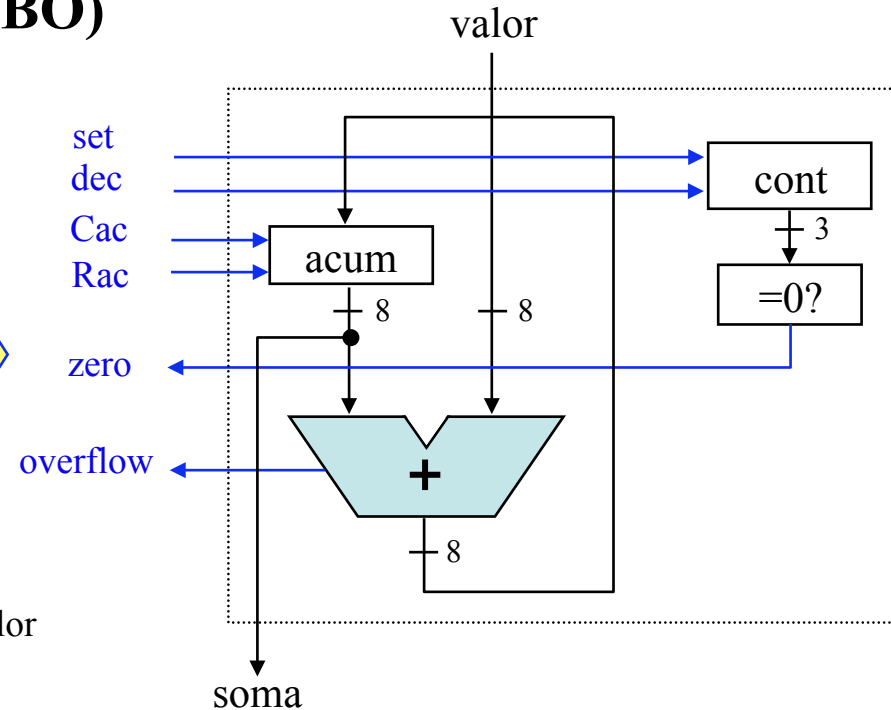
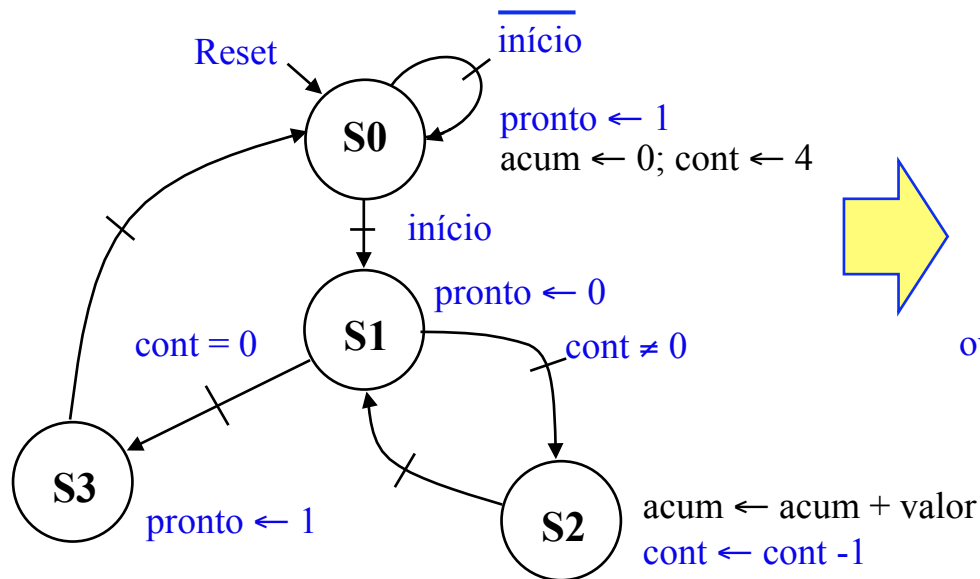
Questões:

- Quais operações são realizadas sobre dados (incluindo-se as condições)?
- Uma adição para números de 8 bits ($\text{acum} \leftarrow \text{acum} + \text{valor}$)
- Um decremento ($\text{cont} \leftarrow \text{cont} - 1$). Iremos usar um contador-decrementador (mas poderíamos usar um subtrator ou um somador/subtrator...)
- Uma comparação com zero ($\text{cont}=0$).

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 1a: Passo 2 (projeto do BO)



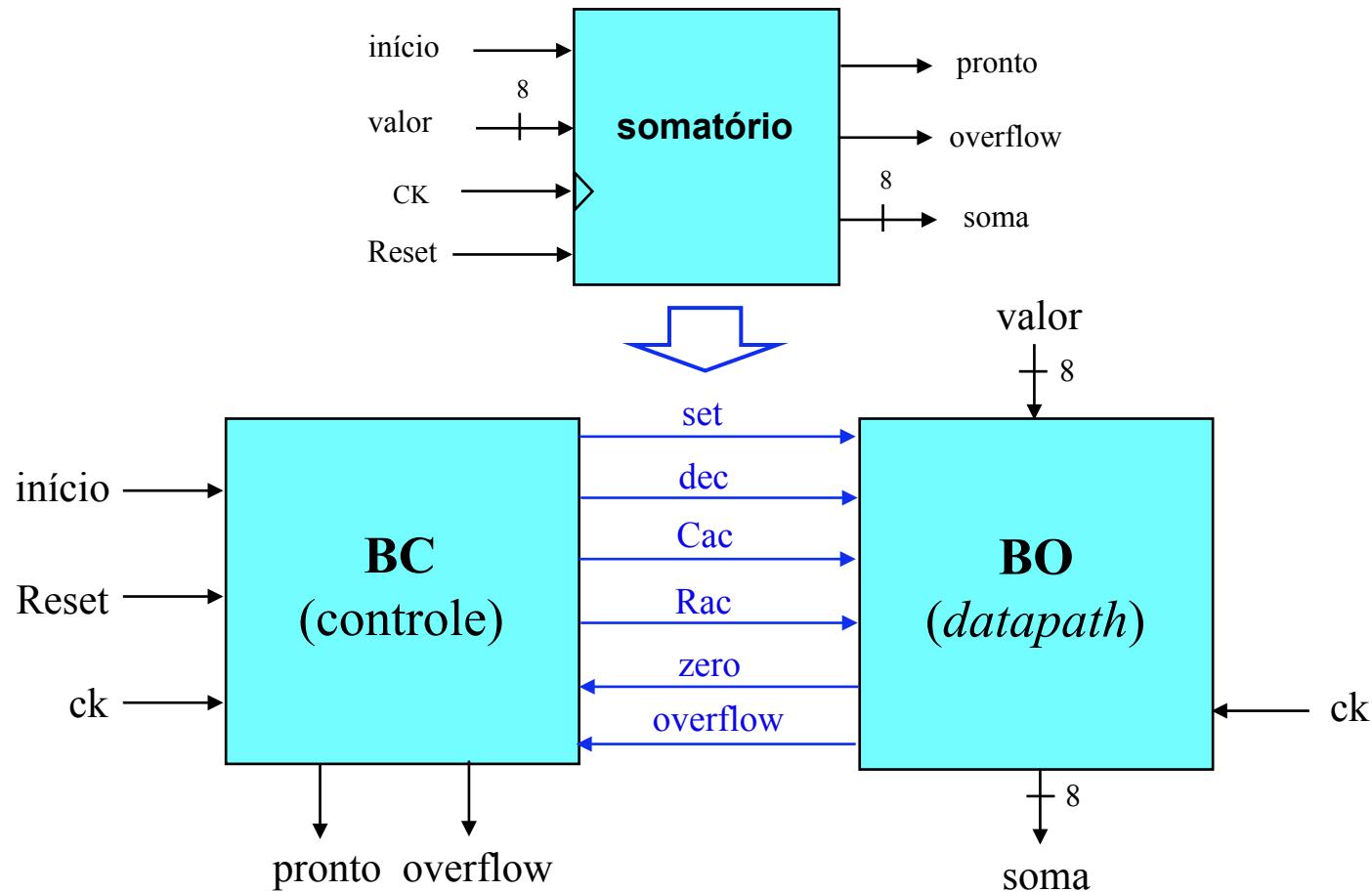
Convenção:

- Todos os registradores (incluindo o contador) são cadenciados pelo sinal de relógio (ck). Entretanto, para simplificar o desenho, o sinal de relógio está omitido.

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

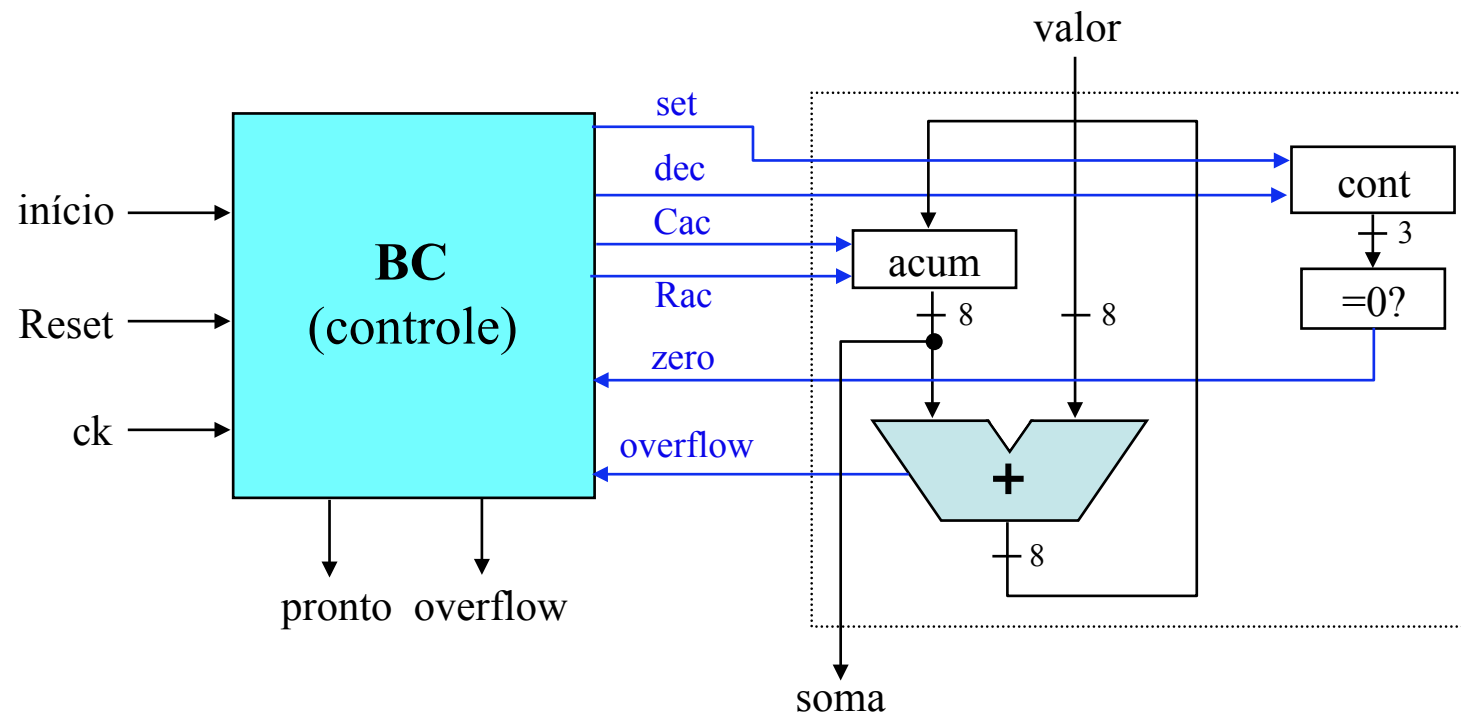
Exemplo 1a: Passo 3 (Esboçando o diagrama BO/BC)



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

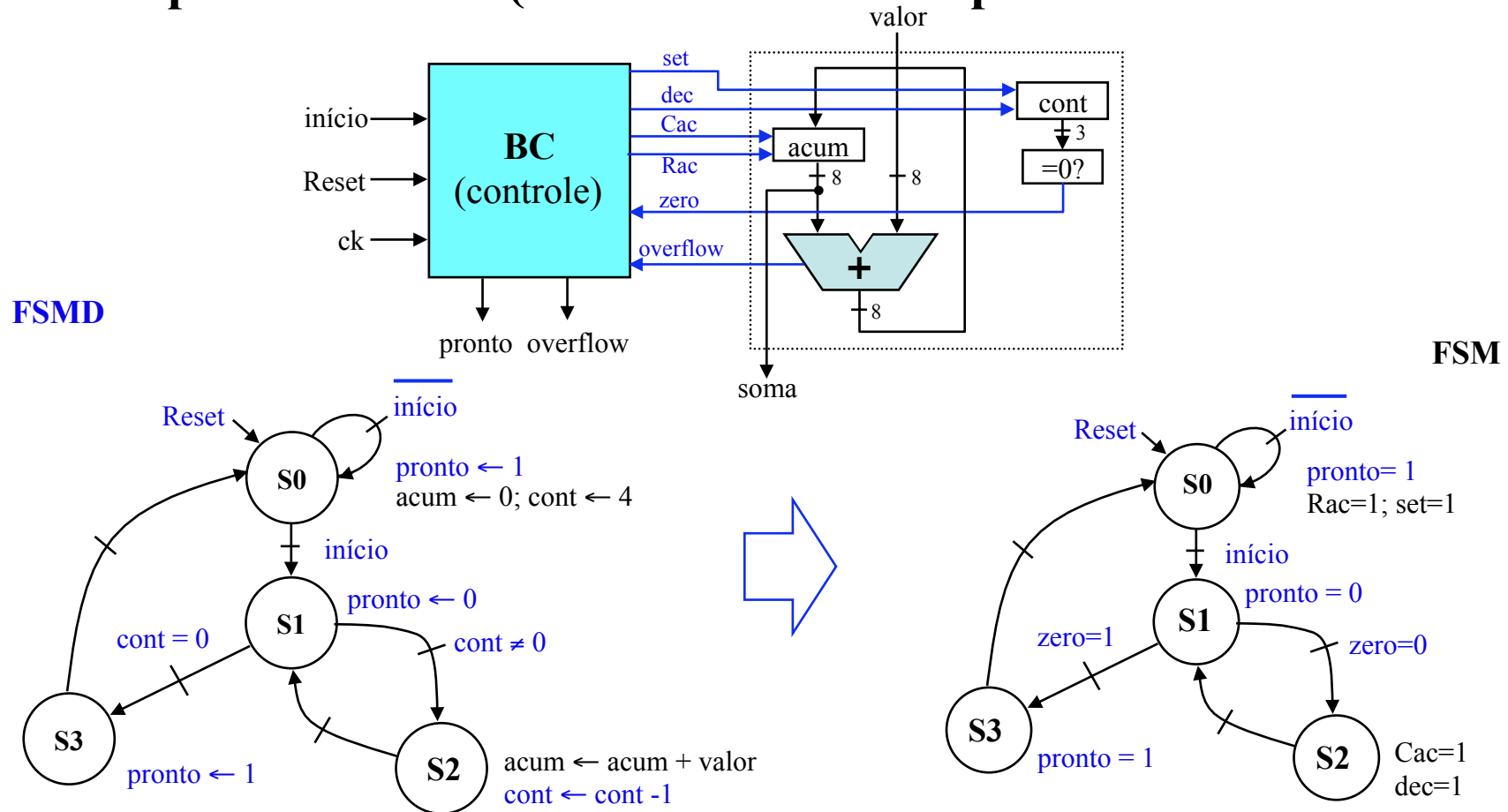
Exemplo 1a: Passo 3 (Um diagrama BO/BC mais detalhado...)



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Proietando um Sistema Digital

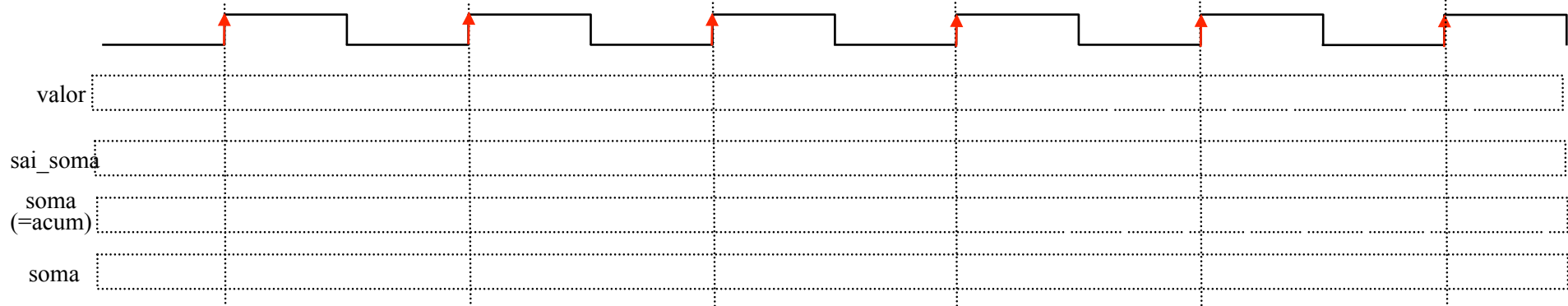
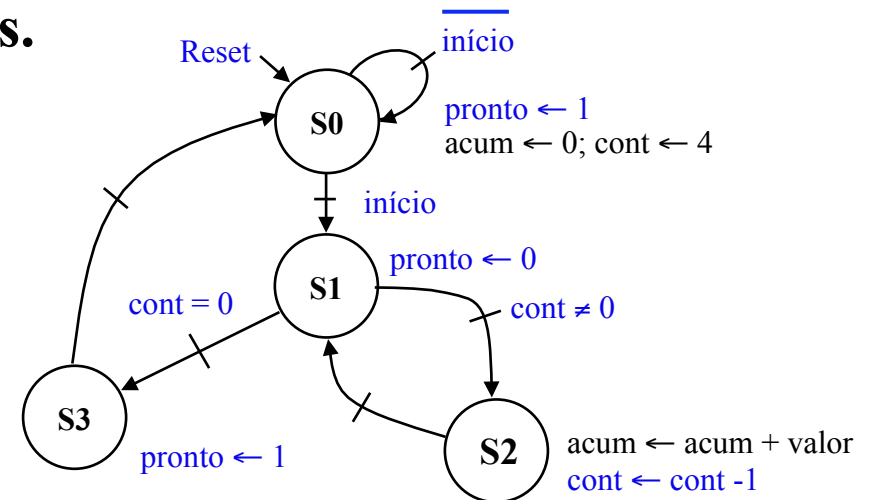
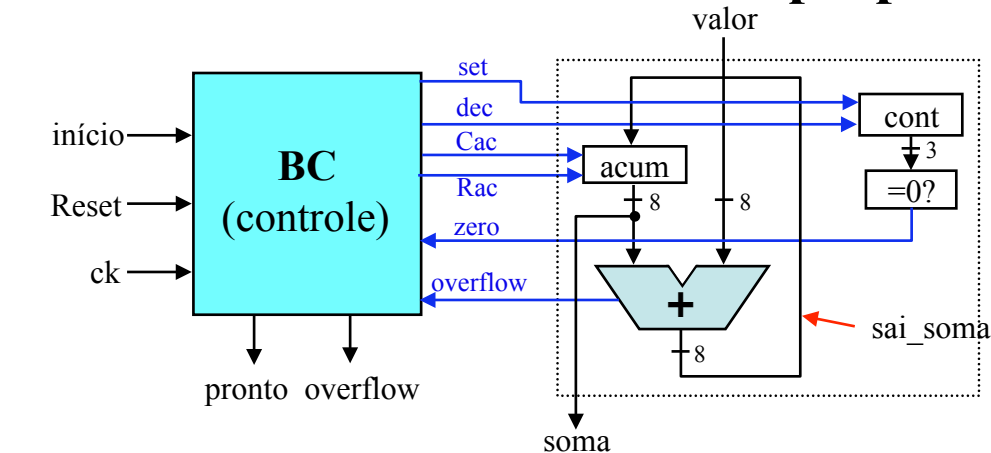
Exemplo 1a: Passo 4 (Derivando a FSM a partir do BO e da FSMD)



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ Proietando um Sistema Digital

Exercício: ilustrar o comportamento do S.D. Do exemplo 1a por meio de formas de onda apropriadas.

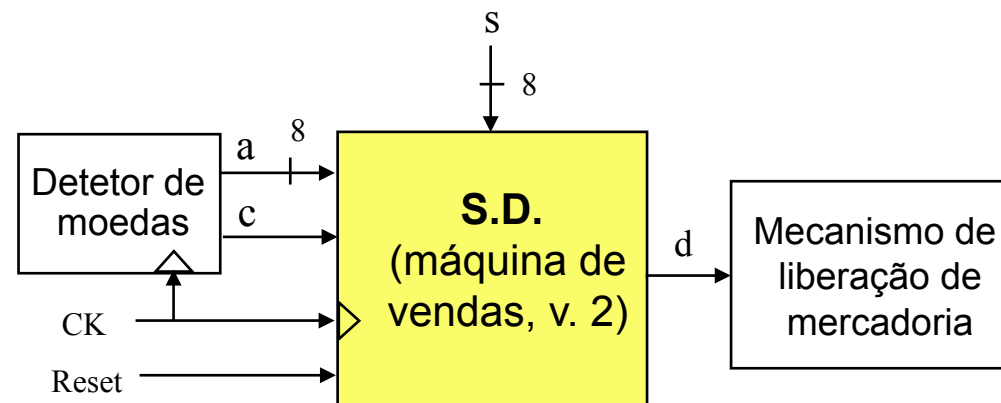


4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: máquina de vendas (versão 2)

Necessita-se de uma máquina de vendas capaz de gerenciar a venda de (apenas) um tipo de mercadoria, doravante denominada “item”. Esta máquina possui um detetor de moedas que provê um sinal de 1 bit chamado “c”, o qual vale “1” durante um ciclo de relógio quando uma moeda é detetada. (O controle da máquina de vendas e o seu detetor de moedas são sincronizados pelo mesmo sinal de relógio.)



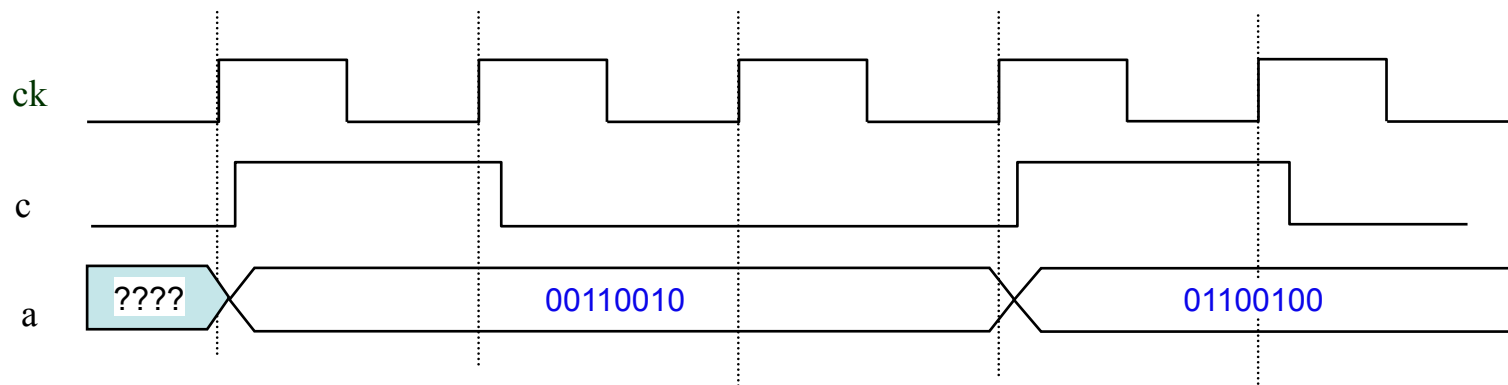
4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: máquina de vendas (versão 2)

O detetor também possui um registrador de 8 bits no qual ele armazena o valor da moeda inserida, em **centavos**. Este registrador é carregado somente quando o sinal “c” sobe. A saída deste registrador é entrada para a máquina de vendas, sendo chamada “a”.

Exemplo de sincronismo dos sinais “c” e “a” (deteção de uma moeda de 50 centavos e depois, de uma moeda de 1 real, supondo um relógio lento...)

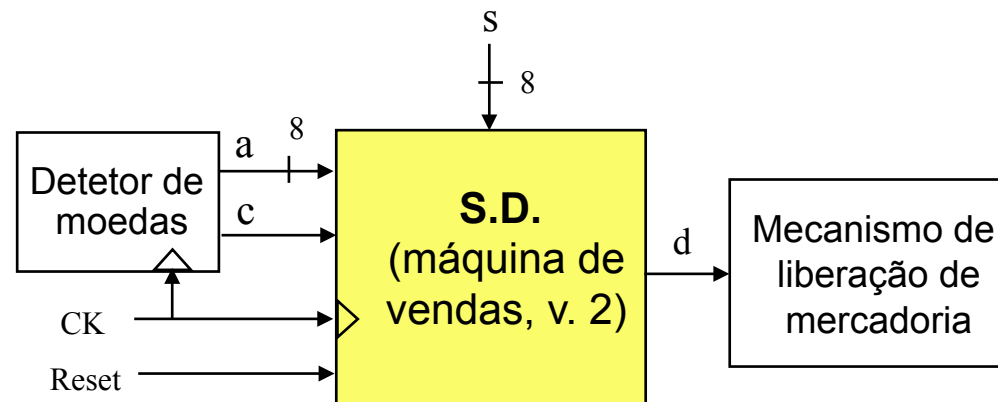


4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: máquina de vendas (versão 2)

A máquina possui ainda uma entrada de 8 bits denominada “s”, pela qual o proprietário pode definir o preço (unitário) da mercadoria. (Assuma que o valor correspondente ao preço permanece estável em “s” durante a operação normal.)



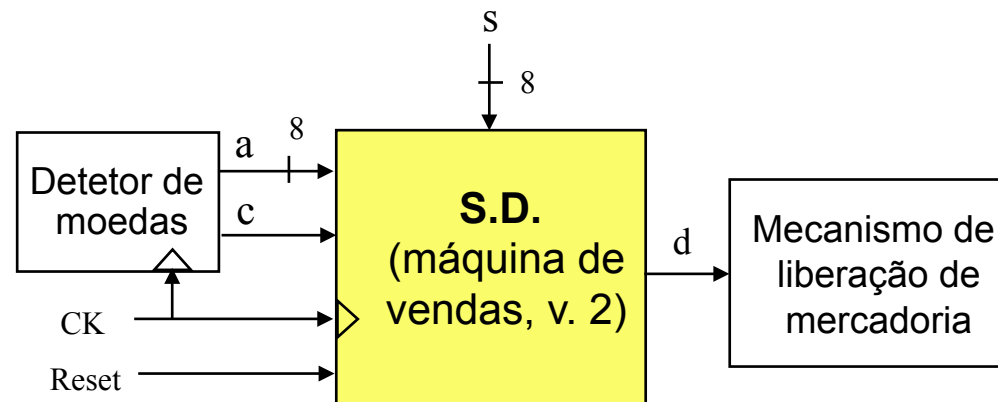
4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: máquina de vendas (versão 2)

Uma vez que o sistema digital identifica moedas cujo valor seja igual ou maior que o preço do item, ele “seta” o valor do sinal de saída “d” (que tem um bit) durante um ciclo de relógio, causando a liberação de um item.

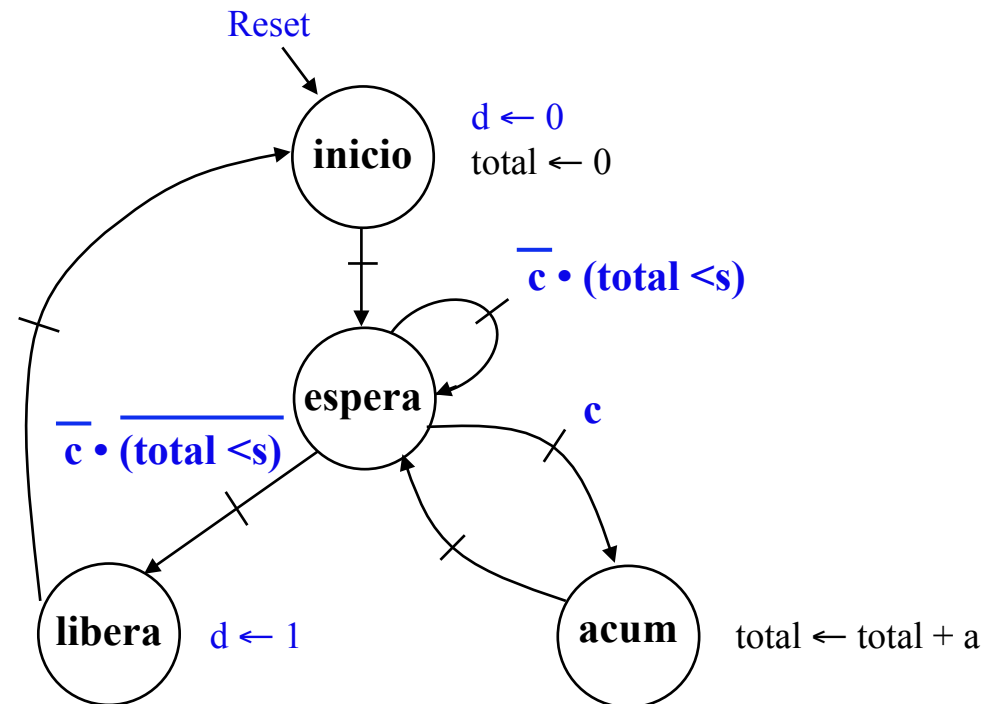
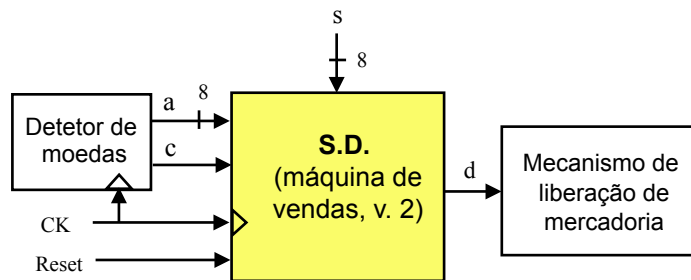
O Sistema não fornece troco.



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 1 (captura do comportamento com FSMD)



Pergunta:

- Em termos práticos, existe alguma limitação quanto à duração do período do relógio?

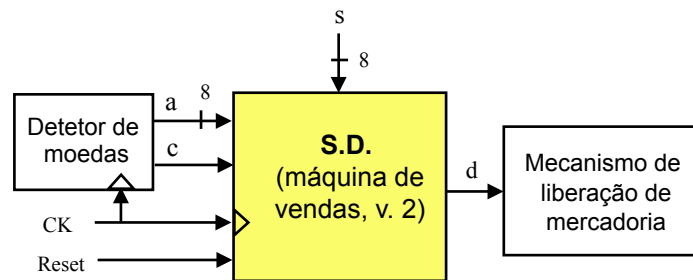
OBS:

- Condições para troca de estados em azul (junto às arestas), atribuições de controle também em azul (junto aos estados)
- Atribuições e operações com dados em preto, junto aos respectivos estados

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 1 (captura do comportamento com FSM)

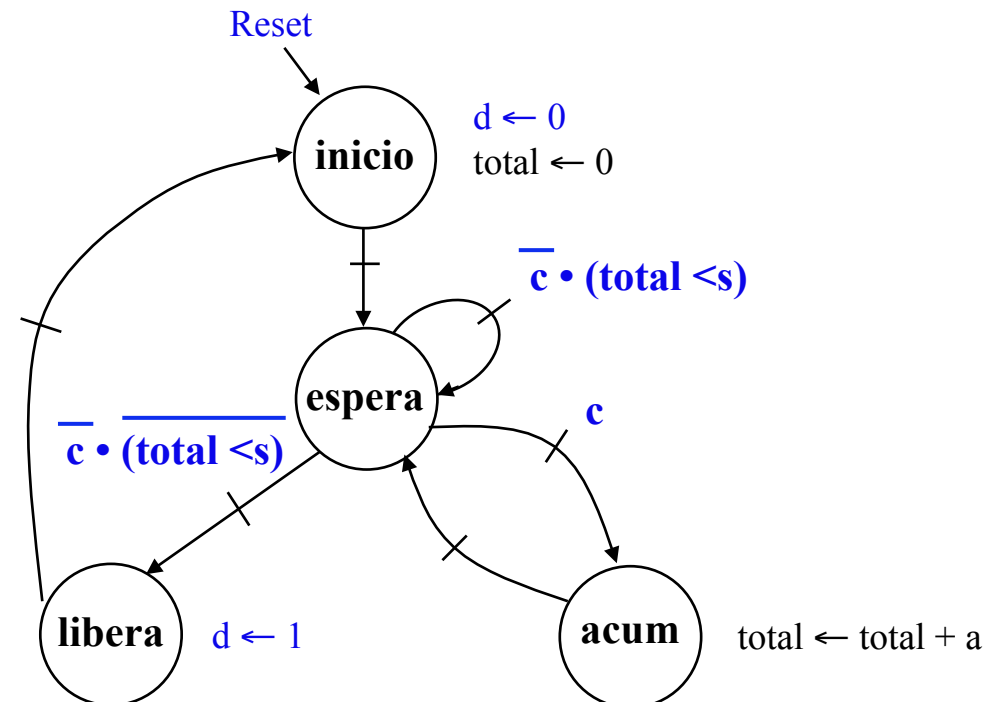


Entradas: c (1 bit), a (8 bits), s (8 bits)

Saídas: d (1 bit)

Variáveis internas ou locais: $total$ (8 bits)

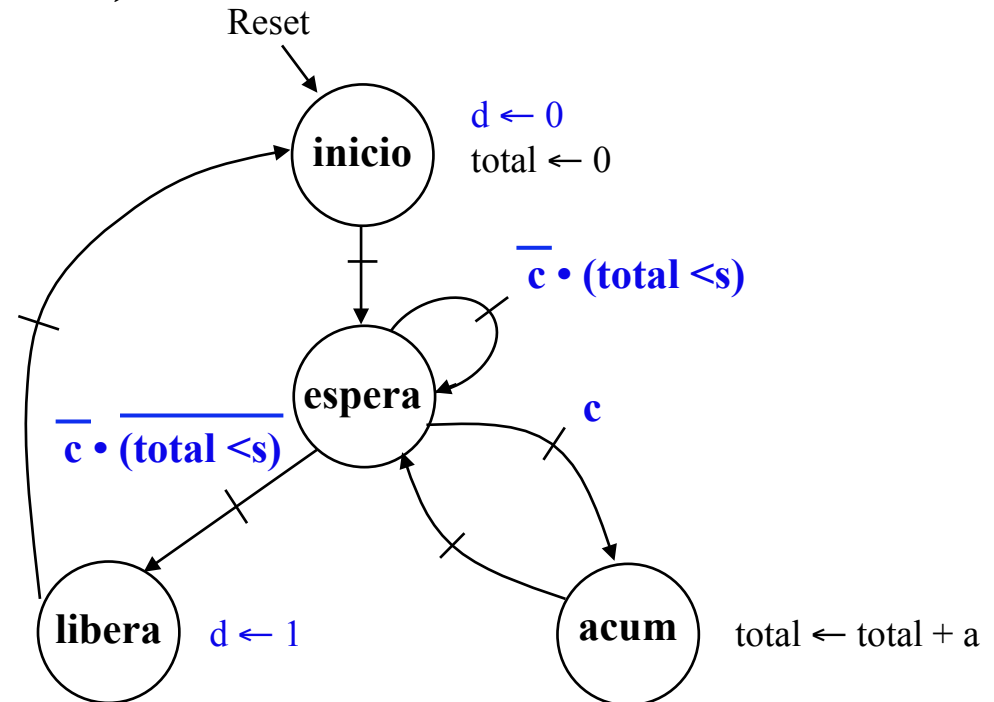
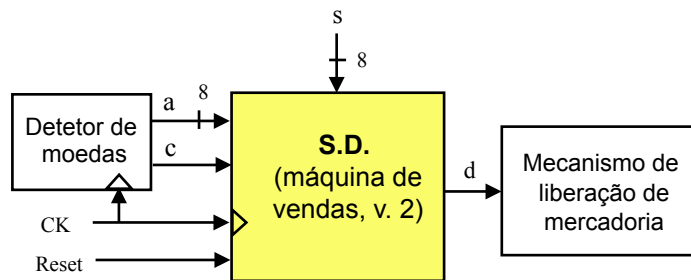
OBS: em primeira aproximação, pode-se assumir que cada variável interna é mapeada para um registrador.



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 2 (projeto do BO)



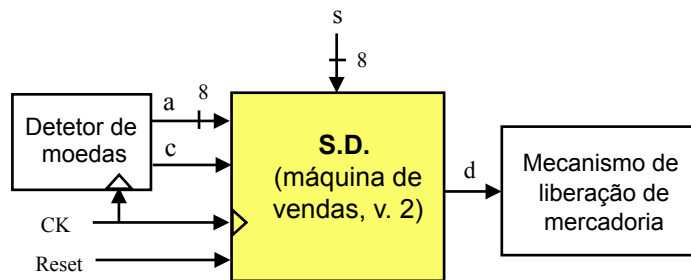
Questões:

- Quais variáveis são usadas para armazenar dados?
- Quais operações são realizadas sobre dados (incluindo-se as condições)?

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

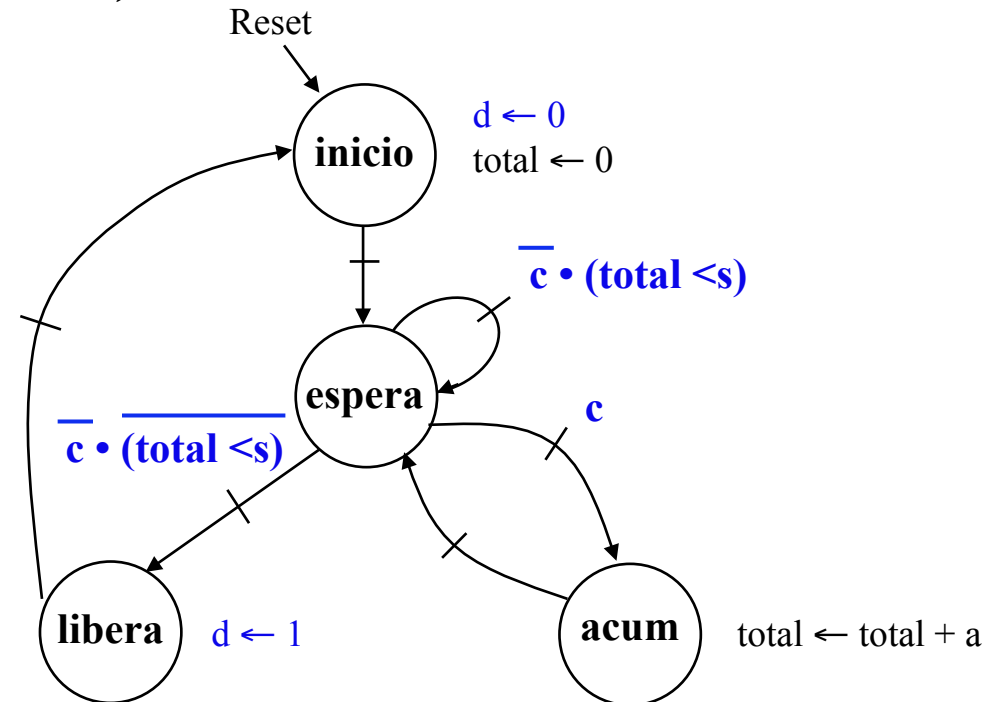
▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 2 (projeto do BO)



Questões:

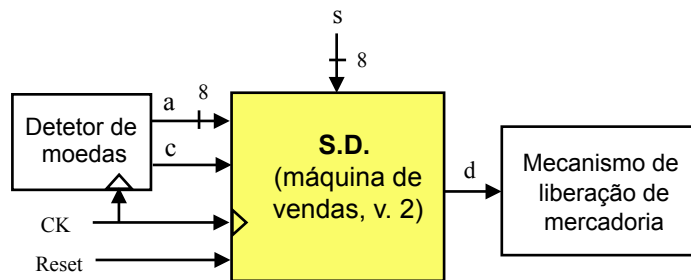
- Quais variáveis são usadas para armazenar dados?
- Apenas uma variável: "total" (note que "a" é uma entrada)
- Logo, teremos um registrador denominado "total" para esta variável



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

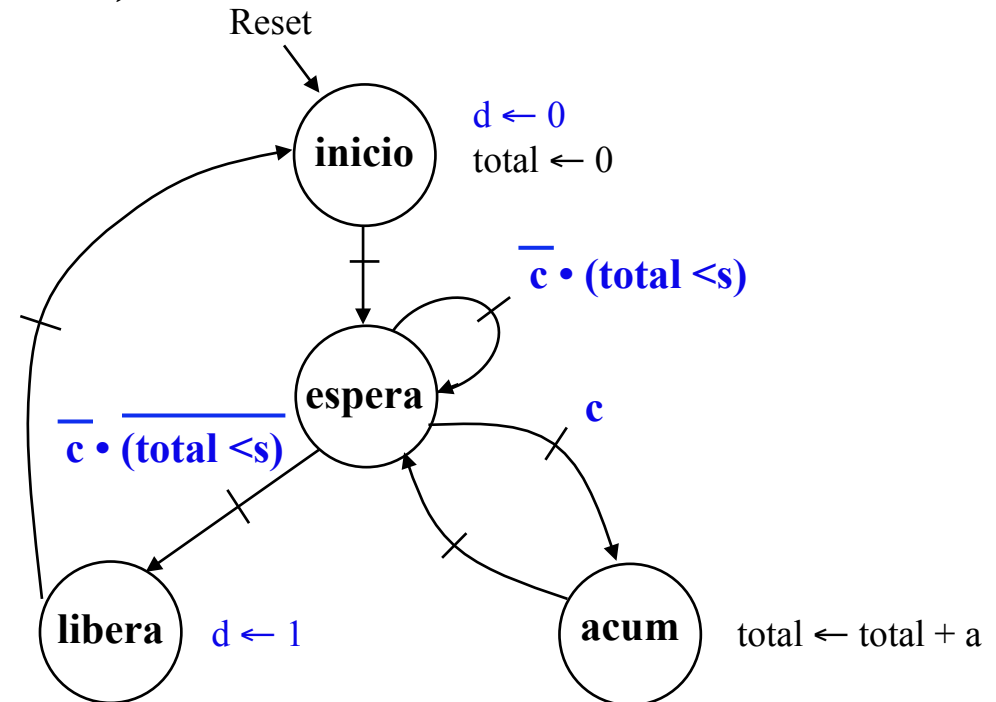
▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 2 (projeto do BO)



Questões:

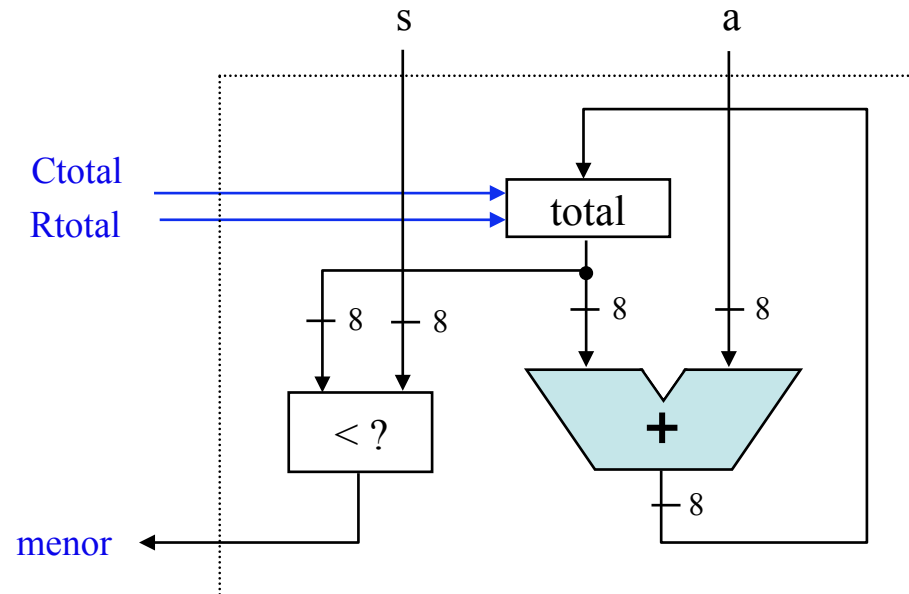
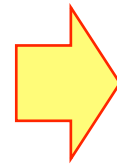
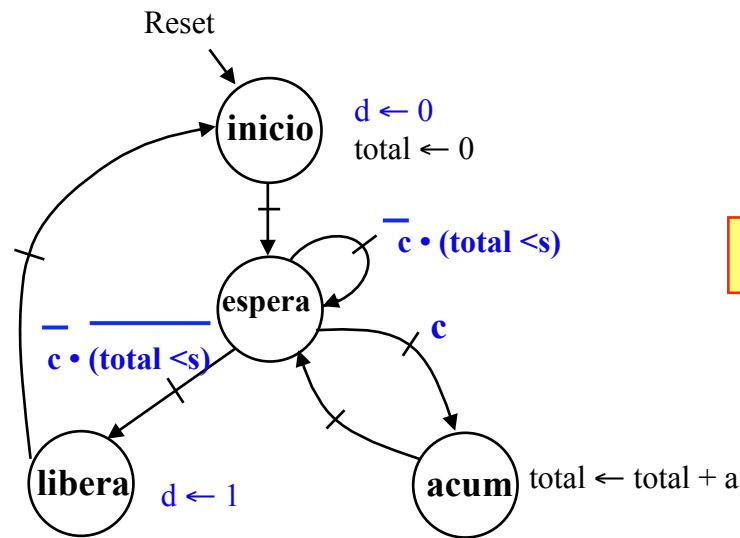
- Quais operações são realizadas sobre dados (incluindo-se as condições)?
- Uma adição para números de 8 bits ($\text{total} \leftarrow \text{total} + a$)
- Uma comparação entre “total” e “s”, ambos com 8 bits.



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 2 (projeto do BO)



Convenção:

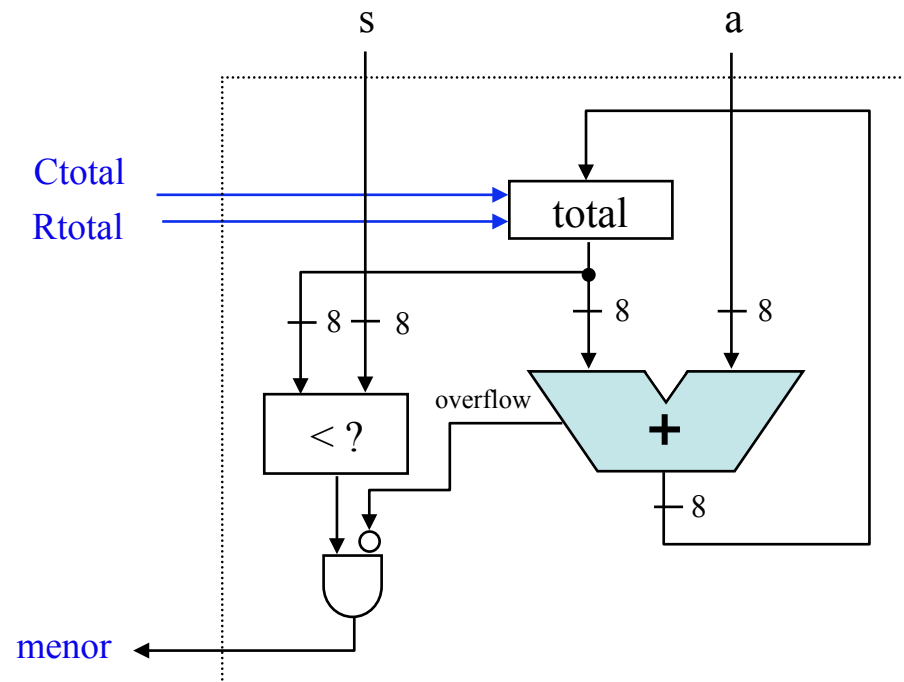
- Todos os registradores são cadenciados pelo sinal de relógio (ck). Entretanto, para simplificar o desenho, o sinal de relógio está omitido.

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 2 (projeto do BO)

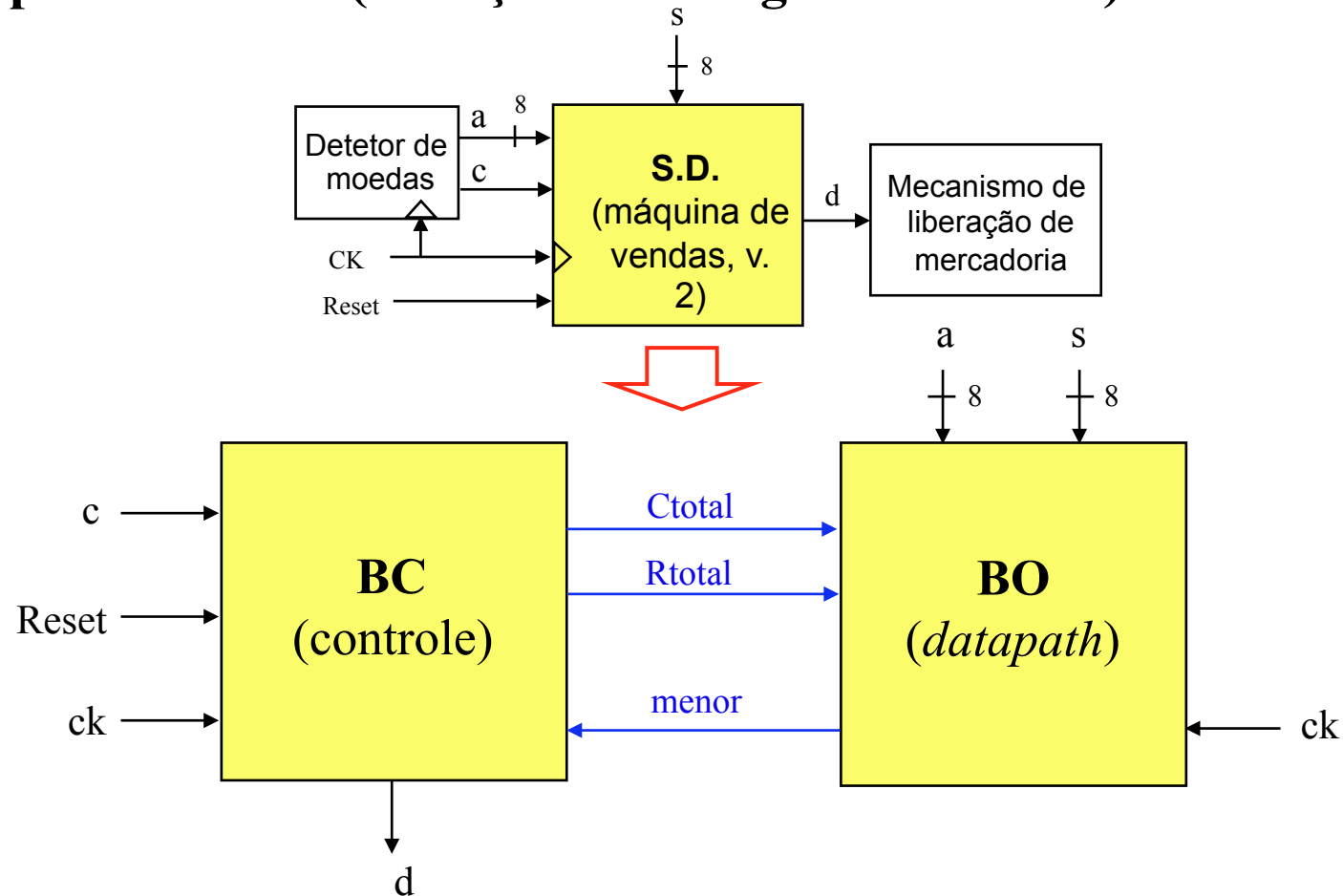
Previendo a possibilidade de ocorrência de *overflow*.



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

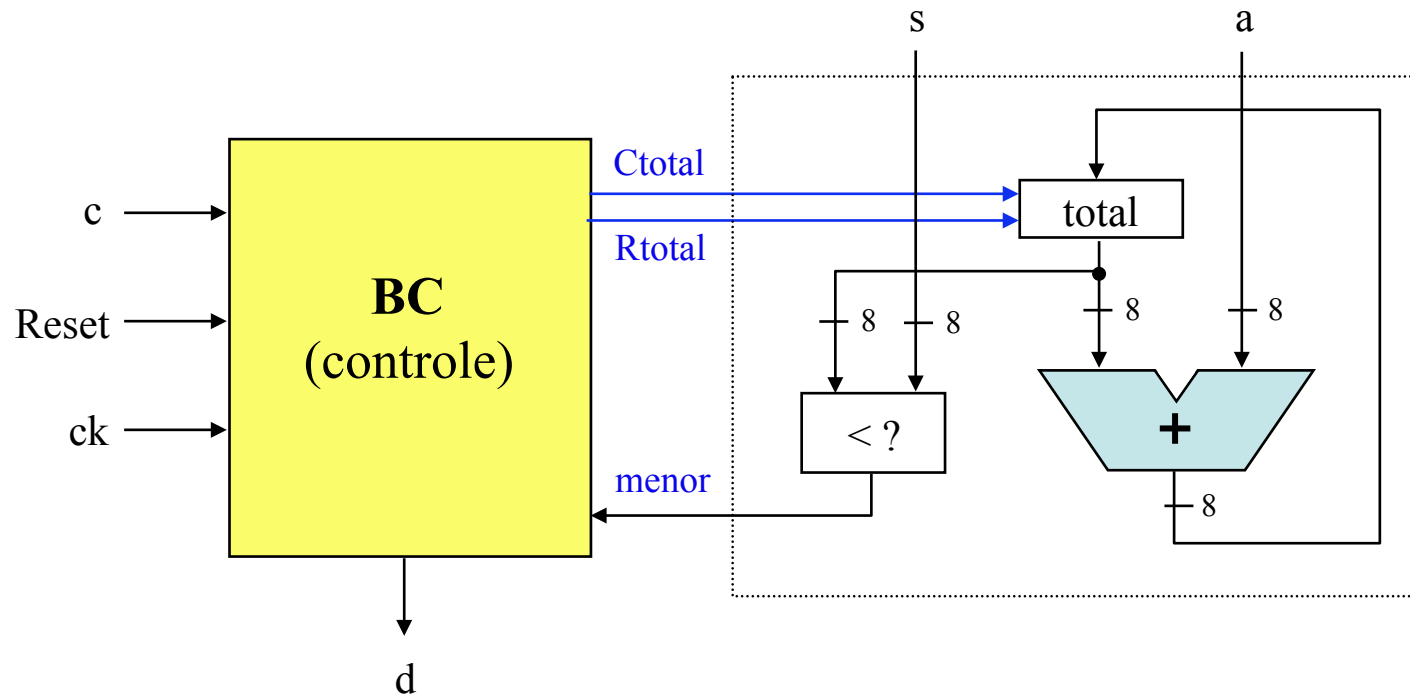
Exemplo 2: Passo 3 (Esboçando o diagrama BO/BC)



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

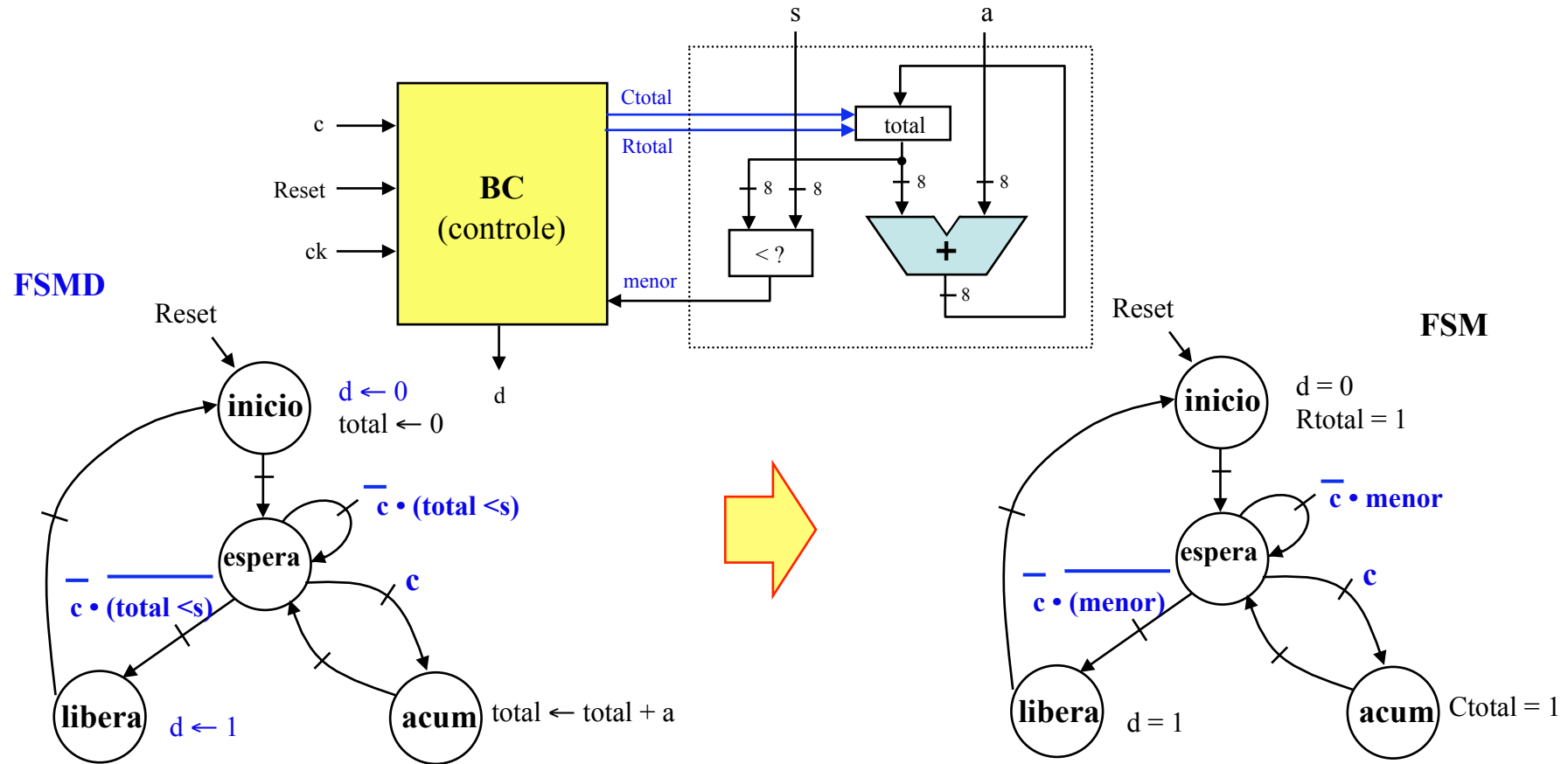
Exemplo 2: Passo 3 (Um diagrama BO/BC mais detalhado...)



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 4 (Derivando a FSM a partir do BO e da FSMD)



4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 4 (Projeto do BC)

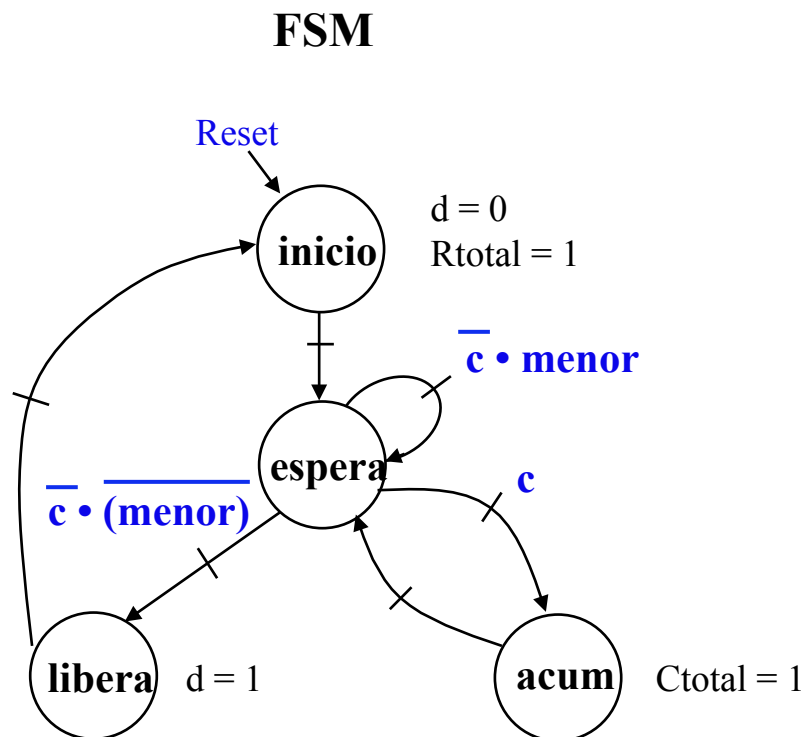


Tabela de Transição de Estados

Estado atual	c	menor	Próximo estado
início	X	X	espera
espera	0	0	libera
espera	0	1	espera
espera	1	X	acum
acum	X	X	espera
libera	X	X	início

4. Projeto de Sistemas Digitais no Nível RT

▶ **Projetando um Sistema Digital**

Exemplo 2: Passo 4 (Projeto do BC)

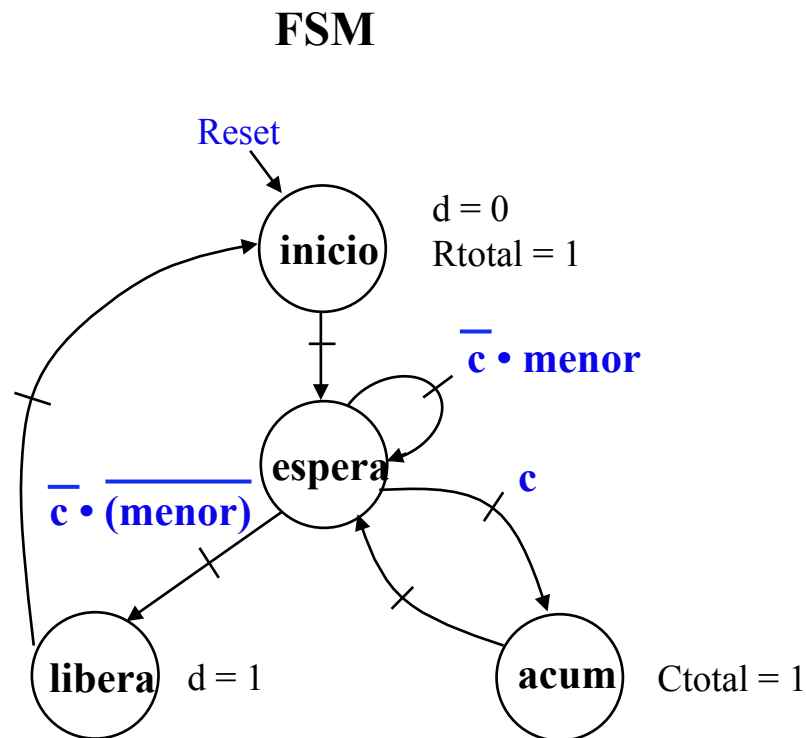


Tabela de Saídas

Estado	R_{total}	C_{total}	d
início	1	0	0
espera	0	0	0
acum	0	1	0
libera	0	0	1

Importante:

- O sinal de carga de um registrador só deve estar ativado (=1) quando este for carregado com um novo valor! Caso contrário, o sinal de carga deve permanecer desativado (=0).