

MC542

Organização de Computadores
Teoria e Prática

2007 - 2011
Prof. Paulo Cesar Centoducatte
ducatte@ic.unicamp.br
www.ic.unicamp.br/~ducatte

MC542
5.1

MC542

Circuitos Lógicos

Projeto de Circuitos Seqüenciais Síncronos
Máquinas de Estados Finitos

"DDCA" - (Capítulo 3)
"FDL" - (Capítulo 8)

MC542
5.2

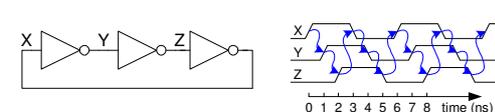
Título do Capítulo Abordado
Sumário

- Projeto de Circuitos lógicos Síncronos
- Projeto de Máquinas de Estados - FSM
 - Diagramas de Estados
 - Tabela de Estados
 - Atribuição de Estados
 - Escolha dos Flip-Flops
 - Derivação do Próximo Estado e Saída
- Exemplos
- Timing
 - Restrições de timing de entrada
 - Restrições de timing de saída

MC542
5.3

Lógica Seqüencial

- Circuito Seqüencial: todo aquele que não é um circuito combinacional
- Circuito problemático:



0 1 2 3 4 5 6 7 8 time (ns)

- Este circuito não tem entrada e tem de 1 a 3 saídas.
- Ele é um circuito instável que oscila.
- Seu período depende do atraso (delay) dos inversores - que por sua vez depende do processo de fabricação, dimensões, temperatura etc.
- O circuito possui um caminho ciclico (feedback)

MC542
5.4

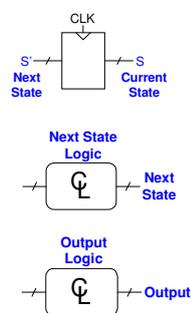
Projeto de Circuitos Seqüenciais Síncronos

- Quebre os caminhos ciclicos inserindo registradores
- Estes registradores conterão o estado do sistema
- O estado só muda na borda (de subida ou de descida) do clock
- Regras para composição de circuitos seqüenciais síncronos:
 - Todo elemento do circuito ou é um registrador ou um circuito combinacional
 - Há pelo menos um registrador.
 - Todos os registradores recebem o mesmo sinal de clock.
 - Todo caminho ciclico possui pelo menos um registrador.
- Exemplo de circuitos seqüenciais síncronos
 - Finite state machines (FSMs)
 - Pipelines

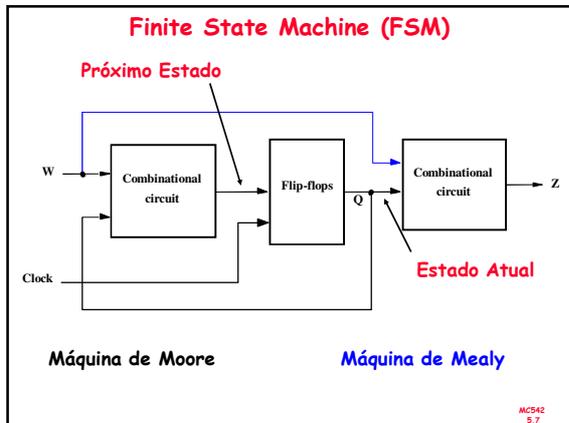
MC542
5.5

Finite State Machine (FSM)

- Constituído de :
 - Registradores de Estado que
 - » Armazenam o estado corrente e
 - » Carregam o próximo estado na borda do clock
- Circuito Combinacional que
 - » Computa o próximo estado
 - » Computa as saídas



MC542
5.6



Circuitos Seqüenciais Síncronos

- O circuito possui uma entrada w e uma saída s
- Toda mudança no circuito ocorre na borda do **clock**

Exemplo: Projetar um circuito que possui uma entrada w de 1 bit e uma saída z também de 1 bit e $z = 1$ se $w = 1$ durante os dois ciclos de clock precedentes e $z = 0$ caso contrário. O circuito deve responder à borda de subida do clock.

MCS42 5.8

Circuitos Seqüenciais Síncronos

- Exemplo do comportamento do circuito a ser projetado

Clock cycle:	t_0	t_1	t_2	t_3	t_4	t_5	t_6	t_7	t_8	t_9	t_{10}
w :	0	1	0	1	1	0	1	1	1	0	1
z :	0	0	0	0	0	1	0	0	1	1	0

MCS42 5.9

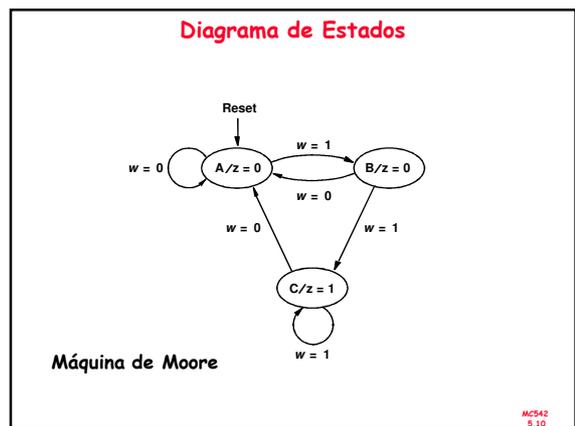
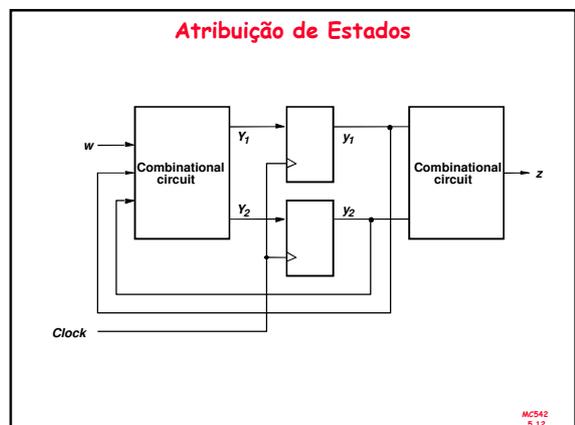


Tabela de Estados

Present state	Next state		Output z
	$w = 0$	$w = 1$	
A	A	B	0
B	A	C	0
C	A	C	1

MCS42 5.11



Atribuição de Estados

Present state	Next state		Output z
	w = 0	w = 1	
	$Y_2 Y_1$	$Y_2 Y_1$	
A	00	01	0
B	00	10	0
C	10	10	1
	dd	dd	d

MCS42
5.13

Escolha dos Flip-Flops e Derivação das Equações de Excitação e de Saída

FF tipo D

$y_2 y_1$	00	01	11	10
w = 0	0	0	d	0
w = 1	1	0	d	0

Ignoring don't cares

$$Y_1 = w\bar{y}_1\bar{y}_2$$

Using don't cares

$$Y_1 = w\bar{y}_1\bar{y}_2$$

$y_2 y_1$	00	01	11	10
w = 0	0	0	d	0
w = 1	0	1	0	1

$$Y_2 = w\bar{y}_1\bar{y}_2 + w\bar{y}_1y_2$$

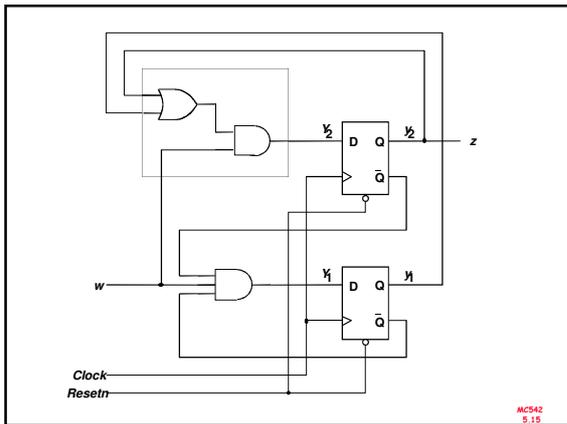
$$Y_2 = w\bar{y}_1 + wy_2 = w(y_1 + y_2)$$

$y_2 y_1$	0	1
w = 0	0	0
w = 1	1	d

$$z = \bar{y}_1y_2$$

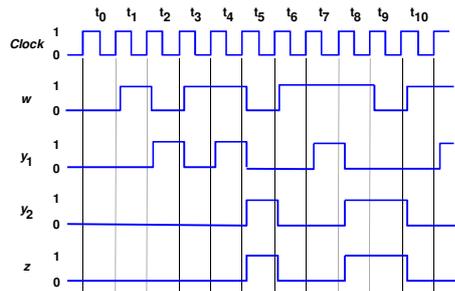
$$z = y_2$$

MCS42
5.14



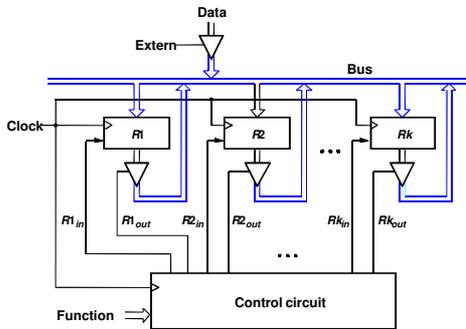
MCS42
5.15

Diagrama de Tempo



MCS42
5.16

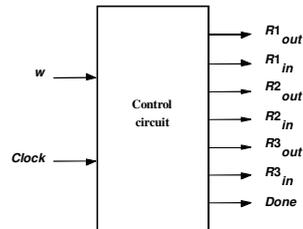
Exemplo: Registradores em um Barramento



MCS42
5.17

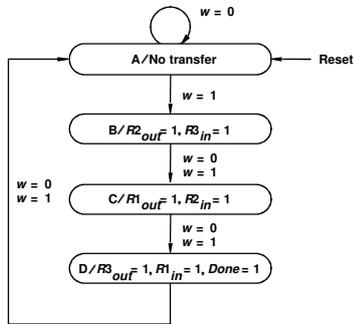
Exemplo (Cont.)

Projetar o Controle para realizar swap entre R1 e R2, usando R3 como auxiliar



MCS42
5.18

**Exemplo (Cont.)
Diagrama de Estados**



MCS42 5.19

**Exemplo (Cont.)
Tabela de Estados**

Present state	Next state		Outputs						
	w = 0	w = 1	R1 _{out}	R1 _{in}	R2 _{out}	R2 _{in}	R3 _{out}	R3 _{in}	Done
A	A	B	0	0	0	0	0	0	0
B	C	C	0	0	1	0	0	1	0
C	D	D	1	0	0	1	0	0	0
D	A	A	0	1	0	0	1	0	1

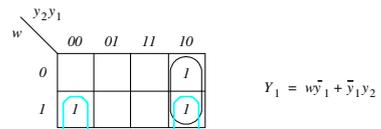
MCS42 5.20

**Exemplo (Cont.)
Tabela de Atribuição de Estados**

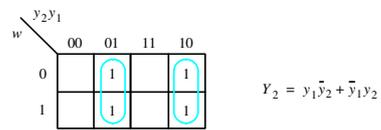
Present state	Nextstate		Outputs						
	w = 0	w = 1	R1 _{out}	R1 _{in}	R2 _{out}	R2 _{in}	R3 _{out}	R3 _{in}	Done
A	00	01	0	0	0	0	0	0	0
B	01	10	0	0	1	0	0	1	0
C	10	11	1	0	0	1	0	0	0
D	11	00	0	1	0	0	1	0	1

MCS42 5.21

Derivação das Equações de Excitação, para FF tipo D, e de Saída



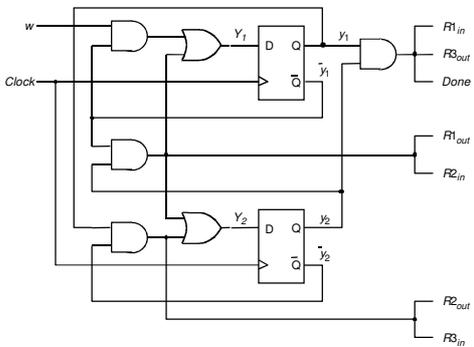
$$Y_1 = w\bar{y}_1 + \bar{y}_1 y_2$$



$$Y_2 = y_1 \bar{y}_2 + \bar{y}_1 y_2$$

MCS42 5.22

Derivação das Equações de Excitação e de Saída



MCS42 5.23

Atribuição de Estados

Present state	Next state		Output z
	w = 0	w = 1	
	y ₂ y ₁	Y ₂ Y ₁	Y ₂ Y ₁
A	00	01	0
B	01	10	0
C	10	11	1
	11	00	0

MCS42 5.24

Escolha dos Flip-Flops e Derivação das Equações de Excitação e de Saída

FF tipo D

Ignoring don't cares

$y_2 y_1$	00	01	11	10
w	0	0	d	0
	0	0	d	0
	1	0	d	0

$$Y_1 = w \bar{y}_1 \bar{y}_2$$

$y_2 y_1$	00	01	11	10
w	0	0	d	0
	0	0	d	0
	1	0	1	0
			1	1

$$Y_2 = w y_1 \bar{y}_2 + w \bar{y}_1 y_2$$

y_2	0	1
y_1	0	0
	0	0
	1	d

$$z = \bar{y}_1 y_2$$

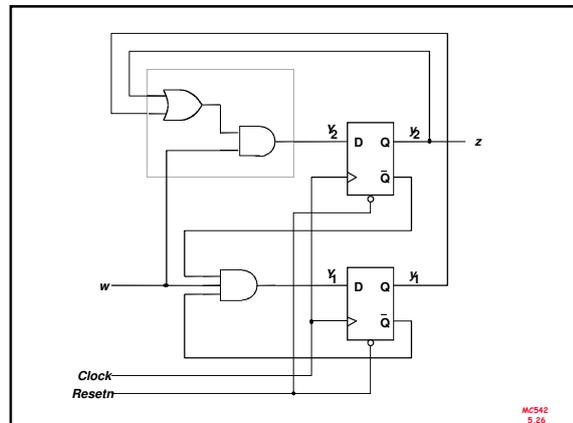
Using don't cares

$$Y_1 = w \bar{y}_1 \bar{y}_2$$

$$Y_2 = w y_1 + w y_2 = w(y_1 + y_2)$$

$$z = y_2$$

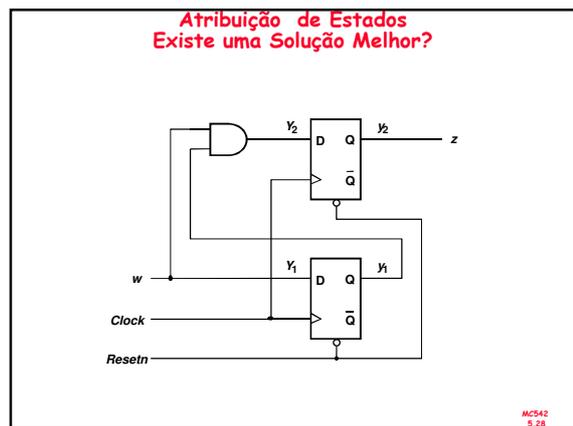
MCS42 5.25



Atribuição de Estados Existe uma Solução Melhor?

	Present state	Next state		Output z
		w = 0	w = 1	
		$Y_2 Y_1$	$Y_2 Y_1$	
A	00	00	01	0
B	01	00	11	0
C	11	00	11	1
	10	dd	dd	d

MCS42 5.27



Atribuição de Estados

- Para Circuitos grandes, diferentes Atribuições de Estados, tem um impacto considerável sobre o custo
- Na prática é impossível determinar a melhor atribuição de estados para circuitos grandes.
- Soluções com abordagem baseada em busca exaustiva são impraticáveis.
- Ferramentas de CAD usam, em geral, técnicas baseadas em heurísticas para realizar a atribuição de estados e os detalhes não são, em geral, publicados.

MCS42 5.29

Atribuição de Estados One-Hot Encoding

- Uso de tantas variáveis de Estados quantos forem os Estados.
- Um estado é representado com uma variável igual a 1 e todas as outras em 0
- A variável igual a 1 é chamada de "hot"
- Exemplo:

	Present state	Nextstate		Output z
		w = 0	w = 1	
		$Y_3 Y_2 Y_1$	$Y_3 Y_2 Y_1$	
A	001	001	010	0
B	010	001	100	0
C	100	001	100	1

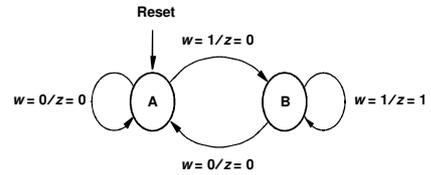
MCS42 5.30

FSM de Mealy

Clock cycle:	t_0	t_1	t_2	t_3	t_4	t_5	t_6	t_7	t_8	t_9	t_{10}
w:	0	1	0	1	1	0	1	1	1	0	1
z:	0	0	0	0	1	0	0	1	1	0	0

MCS42
5.31

FSM de Mealy



MCS42
5.32

FSM de Mealy

Present state	Next state		Output z	
	w = 0	w = 1	w = 0	w = 1
A	A	B	0	0
B	A	B	0	1

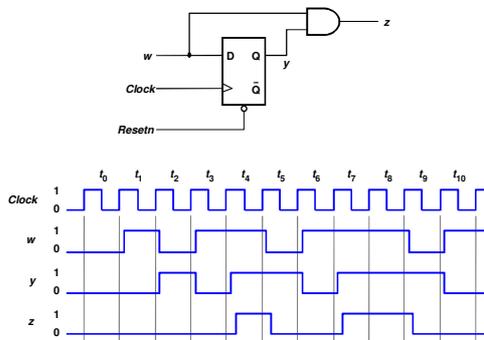
MCS42
5.33

FSM de Mealy

Present state	Next state		Output	
	w = 0	w = 1	w = 0	w = 1
y	Y	Y	z	z
A	0	1	0	0
B	1	1	0	1

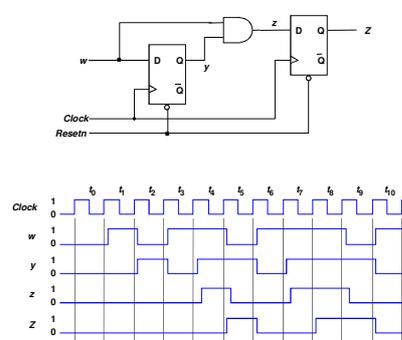
MCS42
5.34

FSM de Mealy



MCS42
5.35

FSM de Mealy Para a Especificação Original



MCS42
5.36

FSM - Exercícios

• Projetar um contador binário que conte da seguinte forma: 1, 3, 5, 7, 9, 11, 13, 15, 0, 2, 4, 6, 8, 10, 12, 14, 1

- Projete usando FF JK
- Projete usando FF T
- Projete usando FF RS

MCS42
5.37

Preenchimento do MK para FF JK e RS

	K	J
0 -> 0	1	0
	0	X
0 -> 1	0	1
	1	X
1 -> 0	1	0
	1	1
1 -> 1	0	1
	0	0

	R	S
0 -> 0	1	0
	0	X
0 -> 1	0	0
	0	1
1 -> 0	1	1
	1	0
1 -> 1	0	1
	0	0

MCS42
5.38

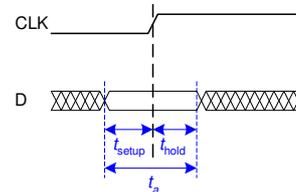
Timing em um FF Tipo D

- Flip-flop amostra D em cada borda do clock
- D deve estar estável quando ele é amostrado
- Similar ao processo fotográfico, D deve estar estável em torno da borda do clock
- Se D muda quando ele está sendo amostrado pode ocorrer o que chamamos de meta-estabilidade (similar à fotografica ficar "borrada/tremida")

MCS42
5.39

Restrições de Timing de Entrada

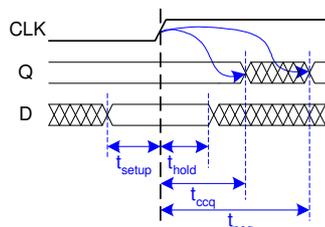
- Setup time: t_{setup} = tempo *antes* da borda do clock em que o dado deve permanecer estável (i.e. não mudar)
- Hold time: t_{hold} = tempo *após* a borda do clock em que o dado deve permanecer estável
- Tempo de abertura: t_a = tempo em volta da borda do clock em que o dado deve permanecer estável ($t_a = t_{setup} + t_{hold}$)



MCS42
5.40

Restrições de Timing de Saída

- Propagation delay: t_{pcq} = tempo *após* a borda do clock que é garantido que a saída Q está estável (i.e., para de mudar)
- Contamination delay: t_{ccq} = tempo *após* a borda do clock que Q pode ser instável (i.e., começa a mudar)



MCS42
5.41

Timing: Comportamento Dinâmico

- A entrada de um circuito seqüencial síncrono deve ser estável durante o tempo de abertura (setup e hold) em volta da borda do clock.

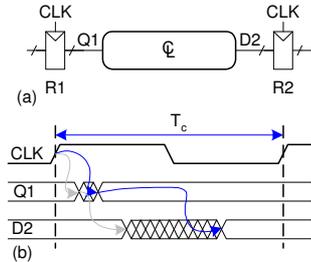
- Especificamente, a entrada deve ser estável:

- No mínimo t_{setup} *antes* da borda do clock
- No mínimo t_{hold} *após* a borda do clock

MCS42
5.42

Timing: Comportamento Dinâmico

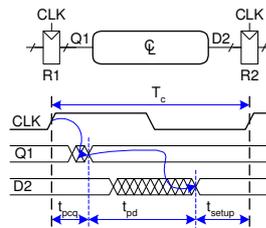
- O delay entre os registradores tem valores mínimos e máximos, dependendo dos delays dos elementos do circuito



MCS42 5.43

Setup Time

- O setup time depende do delay máximo do registrador R1 e da lógica combinacional.
- A entrada do registrador R2 deve ser estável no mínimo t_{setup} antes da borda do clock.



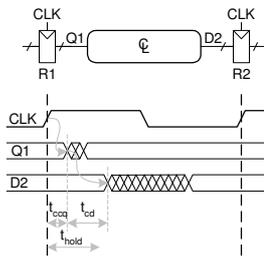
$$T_c \geq t_{pcq} + t_{pd} + t_{setup}$$

$$t_{pd} \leq T_c - (t_{pcq} + t_{setup})$$

MCS42 5.44

Hold Time

- O hold time depende do delay mínimo do registrador R1 e da lógica combinacional.
- A entrada do registrador R2 deve ser estável por pelo menos t_{hold} após a borda do clock.



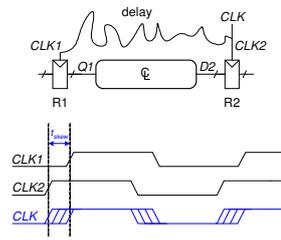
$$t_{ccq} + t_{cd} > t_{hold}$$

$$t_{cd} > t_{hold} - t_{ccq}$$

MCS42 5.45

Clock Skew

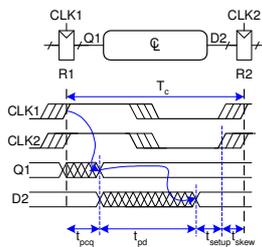
- O clock não chega a todos os registradores ao mesmo tempo
- Isto pode ser causado por atrasos ou ruídos
- Skew é a diferença entre duas bordas de clock
- Quando existem diversos registradores, analisa-se o pior caso e garante-se o seu funcionamento.



MCS42 5.46

Setup Time com Clock Skew

- O pior caso aqui é CLK2 estar adiantado em relação a CLK1



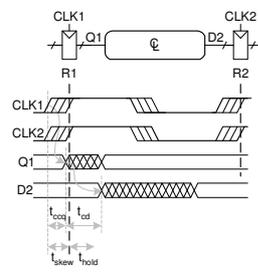
$$T_c - t_{skew} \geq t_{pcq} + t_{pd} + t_{setup}$$

$$t_{pd} \leq T_c - (t_{pcq} + t_{setup} + t_{skew})$$

MCS42 5.47

Hold Time com Clock Skew

- O pior caso aqui é CLK2 estar atrasado em relação a CLK1



$$t_{ccq} + t_{cd} > t_{hold} + t_{skew}$$

$$t_{cd} > t_{hold} + t_{skew} - t_{ccq}$$

MCS42 5.48

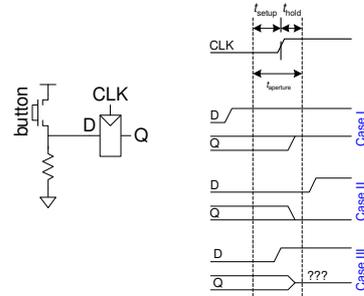
Clock Skew

- O clock skew tem como efeito aumentar o **setup e hold time**
- O clock skew reduz o tempo para uso do circuito combinacional
- O clock skew também aumenta o **tempo mínimo** requerido do circuito combinacional (em geral esse tempo, por decisão de projeto, é zero, o que permite que a saída de um FF possa ser ligada diretamente à entrada de outro FF). Assim, dois FF não podem ser ligados diretamente.

MC542
5.49

Violando a temporização dinâmica

- Exemplo: entradas assíncronas podem violar a temporização dinâmica



MC542
5.50