

Pergunta 1

Apresenta-se uma das soluções possíveis; as linhas a itálico já estavam preenchidas no enunciado

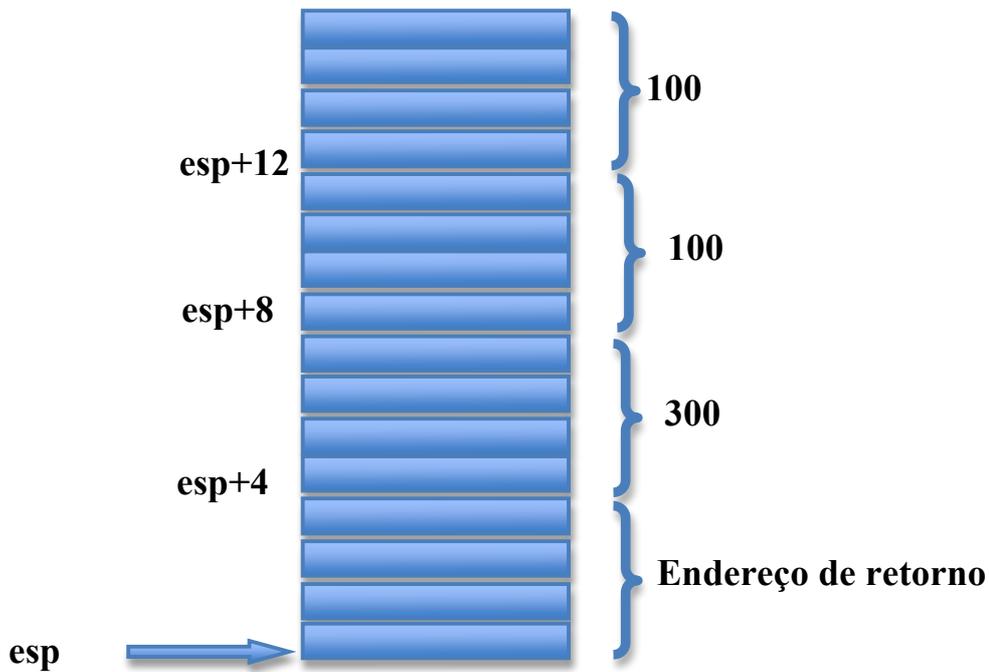
| <i>Etiqueta</i> | <i>Instrução</i> | <i>Comentário</i> |
|-----------------|---------------------|--|
| <i>Loop,</i> | <i>Input</i> | -- |
| | <i>Skipcond 800</i> | -- |
| | Jump End | Se o número introduzido é 0, termina |
| | Store Temp | Guarda o nº introduzido na posição de memória Temp |
| | Load Max | Carrega o maior valor introduzido até ao momento |
| | Sub Temp | Acumulador = Acumulador – conteúdo de Temp |
| | Skipcond 000 | Se o acumulador é < 0 o valor introduzido é maior do que o máximo corrente; é preciso saltar a instrução seguinte para guardar este valor como novo máximo |
| | Jump Loop | Não era um novo máximo ... |
| | Load Temp | Recupera o valor introduzido |
| | Store Max | Guarda em Max o valor introduzido |
| | Jmp Loop | Vai ler mais um valor |
| <i>End,</i> | <i>Load Max</i> | -- |
| | <i>Output</i> | -- |
| | <i>Halt</i> | -- |
| <i>Max,</i> | <i>dec 0</i> | -- |
| <i>Temp,</i> | <i>dec 0</i> | -- |

Pergunta 2

a) As primeiras instruções preenchem eax e ebx de acordo com a tabela seguinte

| Etiqueta | Instrução | eax | ebx | Comentários |
|-----------------|------------------|------------|------------|---|
| start: | mov eax, 0x200 | 0x200 | ? | |
| | mov ebx, 0x100 | 0x200 | 0x100 | |
| | mov ecx, 0x300 | 0x200 | 0x100 | |
| | sub eax, ebx | 0x100 | 0x100 | eax = eax - ebx |
| | jl lab1 | 0x100 | 0x100 | Salta se eax(200)<ebx(100).Falso |
| | push eax | 0x100 | 0x100 | Empilha o valor 0x100 |
| lab1: | push ebx | 0x100 | 0x100 | Empilha o valor 0x100 |
| | push ecx | 0x100 | 0x100 | Empilha o valor 0x300 |
| | call myfunc | 0x100 | 0x100 | Empilha endereço de retorno e vai para myfunc |

Quando se entra na rotina myfunc o “stack” tem o seguinte conteúdo:



Quando se vai executar a função myfunc:

| Etiqueta | Instrução | eax | ebx | Comentário |
|----------|------------------|-------|-------|-----------------------------------|
| myfunc | mov eax, [esp+8] | 0x100 | 0x100 | Ver figura |
| | mov ebx, [esp+4] | 0x100 | 0x300 | Ver figura |
| | sub ebx, eax | 0x100 | 0x200 | $ebx = ebx (0x300) - eax (0x100)$ |
| | mov [temp], eax | 0x100 | 0x200 | |
| | ret | 0x100 | 0x200 | |

O conteúdo da posição *temp* quando a rotina termina é 0x100

b)

| Etiqueta | Instrução | Comentário |
|----------|-----------------|---------------------------------------|
| myfunc: | mov ebx,[esp+4] | ebx recebe o parâmetro de entrada |
| | mov eax, 0 | eax vai acumular o valor |
| l1: | add eax, ebx | Mais uma soma |
| | dec ebx | Passa ao valor inferior |
| | jnz l1 | Se ainda não é 0 continuar a acumular |
| | ret | |

Pergunta 3

a) As instruções privilegiadas são aquelas que o CPU só executa se estiver em modo supervisor, Exemplos são a manipulação do sistema de interrupções, as instruções de entrada saída, as que manipulam o hardware de protecção de memória.

b) Quando está a ser executado código do sistema o CPU está em modo supervisor; quando está a ser executado o código de um programa lançado por um utilizador o CPU está em modo utilizador. Esta organização impede que o código utilizador execute instruções privilegiadas; se isso fosse possível o utilizador poderia comprometer o bom funcionamento do sistema, por exemplo desligando as interrupções.

c) Ao executar a instrução que é uma interrupção por software, o PC é carregado com um valor que está guardado no vector de interrupções. Esse valor aponta para o código do sistema que analisa e executa o pedido feito pelo utilizador. Antes de se executar a interrupção por software o CPU está em modo utilizador; quando ocorre a interrupção por software, o CPU muda para modo supervisor, o que corresponde ao facto de passar a executar código do sistema.

Pergunta 4

| | |
|---|------------------------|
| 1 | Elem. Neutro |
| 2 | Complemento ou inversa |
| 3 | Distributiva |
| 4 | Idempotência |
| 5 | Associativa |
| 6 | Comutativa |
| 7 | Distributiva |
| 8 | Complemento ou inversa |
| 9 | Elem. Neutro |

Pergunta 5 Apresenta-se uma das soluções possíveis

| | |
|-------------------------|-------------------------------|
| $((xy')+(x'z)+(yz)')$ | Expressão negada |
| $(xy)''(x'y)''(yz)''$ | Lei de Morgan |
| $(x'+y'')(x''+y')(yz)$ | Lei de Morgan + Dupla negação |
| $(x'+y)(x+y')(yz)$ | Dupla negação (2x) |
| $(x'x+x'y'+yx+yy')(yz)$ | Distributiva |
| $(0+x'y'+yx+0)(yz)$ | Complemento |
| $(x'y'+yx)(yz)$ | Elem. Neutro |
| $x'y'yz+yxyz$ | Distributiva |
| $yxzy$ | Complemento |
| xyz | Idempotência |

Pergunta 8

- a) A = descodificador
B = half adder
C = full adder

b) para $f_0=1$; $f_1=0$ a operação realizada é OR (OU lógico) entre entradas A e B, resultado em C. Apenas o terceiro AND do descodificador terá a saída a 1, o que permite, ao entrar nas portas AND que ligam às portas OR, realizar $A_0 \text{ OR } B_0$ e $A_1 \text{ OR } B_1$. As saídas dessas portas AND seguem para o output, respectivamente C0 e C1.

Pergunta 9

a) Edge triggered (ativado na fronteira). O estado do circuito só muda na fronteira entre estados do relógio. Neste circuito, tal acontece apenas na subida do sinal do relógio, nunca quando o relógio está em qualquer outro estado, mesmo que as entradas J e K mudem.

b) $Q = 1$

c) Não. No intervalo de t_2 , K varia de 1 para 0 e novamente para 1, mas essas alterações nunca ocorrem na subida do estado do relógio, daí não terem qualquer efeito no circuito (é edge triggered na subida). Quando se dá a subida do sinal do relógio, K já está novamente a 1.

Pergunta 10

Por favor ver a figura da questão 10 do teste 2.

A tabela com a evolução dos FFs ao longo do tempo, está descrita em baixo.

Têm-se em conta os seguintes pressupostos:

-- $X' = \text{NOT}(X)$.

-- A figura representa um circuito sequencial síncrono, i.e. ambos os FFs mudam ao "mesmo tempo"/são sensíveis à mesma transição de relógio, e neste caso, podemos considerar que, por exemplo, são ambos "edge-triggered" com transição de relógio 0->1.

-- (J1,K1) representa as entradas do FF1, e Q1 a saída deste FF. O mesmo se aplica a (J0,K0) e Q0 em relação a FF0.

-- O instante (t_0+1) representa a situação em que já ocorreu uma transição de relógio à qual os FFs são sensíveis – a passagem do tempo t_0 ao tempo (t_0+1) corresponde a um ciclo do relógio. Assim, o estado das entradas dos FFs em t_0 (i.e. J1 e K1, e J0 e K0), determina qual vai ser o estado dos FFs em (t_0+1) . O mesmo se passa sobre (t_0+2) em relação a (t_0+1) , etc.

-- Assim que o estado dos FFs muda, considera-se que a propagação pelos circuitos combinatórios associados é "instantânea", pelo que eles estabilizam, de acordo com a álgebra de Boole, antes da próxima transição de relógio. Ou seja, os valores das entradas dos FFs deste circuito em particular são definidas pelas expressões Booleanas:

$$J_0 = \text{Inp}$$

$$K_0 = \text{Inp}' + Q_1'$$

$$J_1 = \text{Inp} \cdot Q_0$$

$$K_1 = \text{Inp}' + Q_0$$

-- consequentemente, depois de calcular (J1,K1) de acordo com as expressões acima, i.e. quais os valores de (J1,K1) em t_0 , estes vão então definir o valor de Q1 em (t_0+1) ;

-- do mesmo modo, o cálculo de (J0,K0) em t_0 vai definir o valor de Q0 em (t_0+1)

-- Como se afirma que no instante t_0 (i.e. no ciclo de relógio corrente, i.e. antes da próxima transição de relógio à qual os FFs são sensíveis) Inp passa de zero a um, temos que em t_0 $Inp=1$.

Assim sendo, dados os valores $Q_1=0$ e $Q_0=0$ no tempo t_0 , bem como $Inp=1$, e considerando a “propagação instantânea”, os valores das entradas dos FFs em t_0 são: $J_1=0$, $K_1=0$, $J_0=1$, $K_0=1$.

Temos que a Tabela com evolução de ambos os FFs é:

| | t_0 | t_0+1 | t_0+2 | t_0+3 |
|-----------------|-------|---------|---------|---------|
| Inp | 1 | 1 | 1 | 1 |
| J1 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| K1 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| Q1 | 0 | 0 | 1 | 1 |
| Q1' | 1 | 1 | 0 | 0 |
| Inp = J0 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| K0 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| Q0 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| Q0' | 1 | 0 | 1 | 0 |

Como é sabido, o próximo estado de um circuito sequencial depende do estado anterior e das entradas, se existirem e, de acordo com o que foi dito acima, as entradas J, K dos FFs resultam da propagação “instantânea” dos valores do estado do circuito durante um determinado ciclo do relógio (i.e. antes da próxima transição significativa). Assim, e como se pode ver observando, por exemplo, a coluna da tabela t_0+1 , temos

$$J_1 = Inp \text{ and } Q_0 = 1 \text{ and } 1 = 1,$$

logo, J_1 é um em t_0 .

Observando a tabela, pode-se então concluir que o valor de Q_1 e Q_0 ao fim de três ciclos do relógio é $Q_1=1$ e $Q_0=1$.

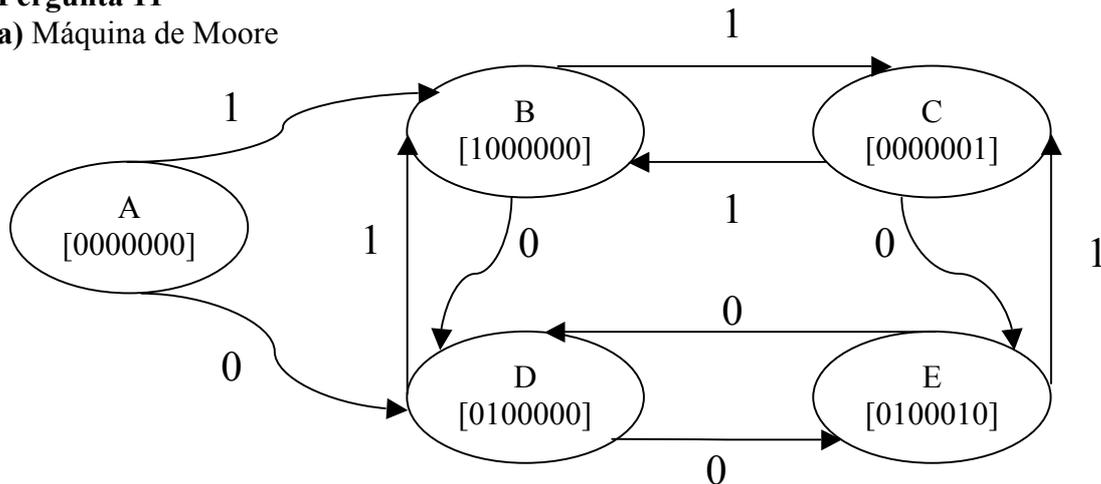
Outra maneira de registar a evolução dos FFs, por ventura mais rápida, é utilizando a tabela de transição de estados do FF tipo JK. Ou seja, considerando que, quando o estado (Q) de um FF tipo JK é zero, só interessa olhar para a sua entrada J, para se saber qual o estado seguinte desse FF; do mesmo modo, quando o estado de um FF tipo JK é um, basta olhar para a entrada K, para se saber qual o estado seguinte desse FF. Assim, pode-se construir a tabela:

| | $Q^{n+1} Q^n$ | Inp | $Q^{n+1} Q^n$ | J1 K1 | J0 K0 |
|---------------------------|---------------|------------|---------------|--------------|--------------|
| t_0 | 0 0 | 1 | 0 1 | 0 X | 1 X |
| t_0+1 | 0 1 | 1 | 1 0 | 1 X | X 1 |
| t_0+2 | 1 0 | 1 | 1 1 | X 0 | 1 X |
| t_0+3 | 1 1 | 1 | 0 1 | X 1 | X 0 |

Obviamente, o cálculo de J_1 , K_1 , J_0 ou K_0 , faz-se de acordo com as expressões Booleanas acima definidas.

Pergunta 11

a) Máquina de Moore



Nota: na máquina de Moore, define-se, em cada estado, qual a saída/output da máquina nesse estado. Neste caso, a máquina em questão tem uma entrada, e 7 saídas, às quais correspondem as funções que definem o valor de cada um dos segmentos do LED de 7 segmentos. Assim, [1000000] pretende significar que o segmento sA está a um (i.e. a função para esta saída deve ser 1 nesse estado particular) e que os restantes estão a zero; [0000001] pretende significar que o segmento sG está a 1 e todos os outros têm de estar a zero, etc.

b) Número de FFs (JK ou D) necessários:

Em geral, a determinação do número de FFs necessários é em função do número de estados nos quais a máquina a implementar pode estar, uma vez que é necessária uma codificação única para cada estado que o permita distinguir dos outros estados. A memória da máquina (implementada através de FFs, permitindo cada um guardar/representar 1 bit) guarda então a codificação de um estado (de entre os que são possíveis para um problema particular). Lembra-se ainda que, cada estado permite identificar/definir, dado o valor (zero ou um) da(s) entrada(s) -- ou até pode nem existir nenhuma entrada no circuito -- qual deve ser o estado seguinte para o qual a máquina deve transitar.

A regra geral é então que o número k de FFs necessários tem de ser **maior ou igual** que o $\log_2(n)$ em que n é o número de estados (uma vez que k FFs permitem representar/codificar $2^k \geq n$ estados).

Assim, para o exemplo particular acima, e para representar todos os estados, incluindo o inicial, são necessários 3 FFs. No entanto, por simplificação, poder-se-ia ignorar o estado inicial A (sendo este considerado como o estado em que o circuito não está em execução), e seriam então apenas necessários 2 FFs para representar os restantes estados.