ОСНОВЫ ЭВМ

ЭВМ модель SIMMER - часть 1 - УВМ, РОН архитектура, структура команд, способы адресации

Автор: Сергей Шестаков, 2 курс, 2 группа, 2 подгруппа, 2020 год

Содержание
Архитектура ЭВМ
Структура команд
Способы адресации
Система команд
Программирование
Ассемблер
Отладка программ
Примеры программ
Вопросы к экзамену

Данная работа является первой частью моего курса по основам ЭВМ. Здесь я рассмотрю архитектуру учебной ЭВМ, структуру команд, способы адресации и систему команд. Также я напишу несколько программ на ассемблере и научусь их отлаживать.

Для начала я создам учебную ЭВМ, которую назову SIMMER. Она будет иметь архитектуру типа "регистр-память" и будет использовать регистры общего назначения (РОН). Я выбрал такую архитектуру, потому что она является наиболее распространенной и позволяет эффективно использовать регистры процессора.

Моя ЭВМ будет иметь 16 РОН, каждый из которых будет иметь разрядность 16 бит. Также у нее будет 64 КБ оперативной памяти, адресуемой по байтам. Для работы с памятью я буду использовать 16-битные адреса.

Структура команд моей ЭВМ будет следующей: каждая команда будет занимать 2 байта (16 бит). Первый байт будет содержать код операции, а второй байт - информацию о способах адресации операндов. Если команда требует дополнительных данных (например, непосредственный операнд или адрес), они будут следовать за командой.

Я реализую следующие способы адресации: регистровый, непосредственный, прямой, косвенный через регистр, косвенный через регистр со смещением и индексный. Для кодирования способа адресации я выделю 3 бита в байте информации о способах адресации.

Система команд моей ЭВМ будет включать команды пересылки данных, арифметические команды, логические команды, команды сравнения, команды переходов, команды вызова подпрограмм и возврата из них, а также команды ввода-вывода. Всего я планирую реализовать около 30 команд.

Для программирования моей ЭВМ я напишу ассемблер, который будет переводить текстовые программы в машинный код. Ассемблер будет поддерживать метки, директивы и комментарии. Я также напишу отладчик, который позволит пошагово выполнять программы, просматривать содержимое регистров и памяти, устанавливать точки останова.

В качестве примеров программ я напишу несколько простых программ: сложение двух чисел, вычисление факториала, сортировку массива, работу с символьными строками. Эти программы помогут мне проверить правильность работы моей ЭВМ и ассемблера.

В конце работы я подготовлю ответы на вопросы к экзамену по данной теме. Это поможет мне систематизировать полученные знания и подготовиться к сдаче экзамена.

Для выполнения работы я буду использовать язык программирования Python 3.10 и среду разработки PyCharm. Python - это удобный язык для прототипирования, он позволит мне быстро реализовать основные компоненты моей ЭВМ. Для тестирования я буду использовать библиотеку unittest.

Исходный код моей ЭВМ будет состоять из нескольких модулей: cpu.py (процессор), memory.py (память), assembler.py (ассемблер), debugger.py (отладчик), main.py (главный модуль). Я постараюсь написать код максимально понятно, с комментариями и docstring'ами.

Вот пример того, как будет выглядеть код инициализации процессора:

```
class CPU:
    def __init__(self, memory):
        self.memory = memory
        self.registers = [0] * 16
        self.pc = 0
        self.sp = 0xFFFE
        self.flags = 0
```

Здесь я создаю класс CPU, который принимает объект памяти. Я инициализирую 16 регистров нулями, счетчик команд (PC) нулем, указатель стека (SP) адресом 0xFFFE, а регистр флагов нулем.

Для работы с памятью я напишу следующий код:

```
class Memory:
    def __init__(self, size=65536):
        self.data = bytearray(size)

    def read_byte(self, addr):
        return self.data[addr]

    def write_byte(self, addr, value):
        self.data[addr] = value & 0xFF
```

Здесь я создаю класс Memory, который хранит данные в bytearray. Методы read_byte и write_byte позволяют читать и записывать байты по заданному адресу.

Теперь я напишу код для декодирования команд:

```
def decode(self, instruction):
    opcode = instruction >> 8
    operand = instruction & 0xFF
    return opcode, operand
```

Здесь я извлекаю код операции из старшего байта команды и операнд из младшего байта.

Для выполнения команд я напишу большой switch-case:

```
def execute(self, opcode, operand):
    if opcode == 0x01:  # MOV
        self.registers[operand >> 4] = self.registers[operand & 0x0F]
    elif opcode == 0x02:  # ADD
        self.registers[operand >> 4] += self.registers[operand & 0x0F]
    elif opcode == 0x03:  # SUB
        self.registers[operand >> 4] -= self.registers[operand & 0x0F]
    # ... и так далее для остальных команд
```

Здесь я обрабатываю каждую команду отдельно. Для команд MOV, ADD и SUB я использую старшие 4 бита операнда как номер регистра-приемника, а младшие 4 бита как номер регистра-источника.

Для работы с флагами я напишу вспомогательные функции:

```
def set_flag(self, flag, value):
    if value:
        self.flags |= flag
    else:
        self.flags &= ~flag

def get_flag(self, flag):
    return (self.flags & flag) != 0
```

Здесь я устанавливаю и сбрасываю флаги с помощью битовых операций.

Для загрузки программы в память я напишу функцию:

```
def load_program(memory, program, start_addr=0):
    for i, byte in enumerate(program):
        memory.write_byte(start_addr + i, byte)
```

Здесь я записываю байты программы в память, начиная с заданного адреса.

Для запуска процессора я напишу главный цикл:

```
def run(self):
    while True:
        instruction = self.memory.read_word(self.pc)
        self.pc += 2
        opcode, operand = self.decode(instruction)
        self.execute(opcode, operand)
```

Здесь я читаю команду из памяти, увеличиваю PC на 2, декодирую и выполняю команду.

Для тестирования я напишу несколько юнит-тестов:

```
import unittest

class TestCPU(unittest.TestCase):
    def test_mov(self):
        memory = Memory()
        cpu = CPU(memory)
        program = [0x01, 0x12]  # MOV R1, R2
        load_program(memory, program)
        cpu.registers[2] = 42
        cpu.run()
        self.assertEqual(cpu.registers[1], 42)
```

Здесь я проверяю, что команда MOV правильно копирует значение из одного регистра в другой.

Для работы с ассемблером я напишу простой парсер:

```
def parse_line(line):
    line = line.strip()
    if not line or line.startswith(';'):
        return None
    parts = line.split()
    return parts
```

Здесь я удаляю пробелы и комментарии, разбиваю строку на части.

Для кодирования команд я напишу функцию:

```
def encode(opcode, operand):
    return (opcode << 8) | operand
```

Здесь я объединяю код операции и операнд в 16-битное слово.

Для работы с метками я напишу двухпроходный ассемблер:

```
def assemble(lines):
    labels = {}
    addr = 0
    for line in lines:
        parts = parse_line(line)
        if parts and parts[0].endswith(':'):
            labels[parts[0][:-1]] = addr
        elif parts:
            addr += 2
    # ... второй проход
```

Здесь я сначала собираю адреса меток, а потом генерирую код.

Для отладки я напишу простой отладчик:

```
def debug(cpu):
    while True:
        cmd = input('> ')
        if cmd == 'step':
            cpu.run()
        elif cmd == 'regs':
            print(cpu.registers)
        elif cmd == 'quit':
            break
```

Здесь я реализую команды step, regs и quit.

Для работы с прерываниями я напишу:

```
def interrupt(self, vector):
    self.push(self.pc)
    self.push(self.flags)
    self.pc = self.memory.read_word(vector * 2)
```

Здесь я сохраняю PC и флаги в стеке, а потом загружаю новый PC из таблицы векторов прерываний.

Для возврата из прерывания:

```
def iret(self):
    self.flags = self.pop()
    self.pc = self.pop()
```

Здесь я восстанавливаю флаги и PC из стека.

Для работы с портами ввода-вывода:

```
def in_port(self, port):
    return self.ports[port]

def out_port(self, port, value):
    self.ports[port] = value
```

Здесь я читаю и записываю значения в порты.

Для работы с таймером:

```
def tick(self):
    self.timer += 1
    if self.timer >= self.timer_limit:
        self.timer = 0
        self.interrupt(TIMER_VECTOR)
```

Здесь я увеличиваю счетчик таймера и генерирую прерывание при достижении лимита.

Для работы с клавиатурой:

```
def keyboard_interrupt(self):
    self.interrupt(KEYBOARD_VECTOR)
```

Здесь я генерирую прерывание при нажатии клавиши.

Для работы с видеопамятью:

```
def write_video(self, addr, value):
    self.memory.write_byte(VIDEO_START + addr, value)
```

Здесь я записываю байт в видеопамять.

Для работы с дисплеем:

```
def update_display(self):
    for i in range(VIDEO_SIZE):
        print(chr(self.memory.read_byte(VIDEO_START + i)), end='')
```

Здесь я выводю содержимое видеопамяти на экран.

Для работы с клавиатурой:

```
def read_keyboard(self):
    return self.ports[KEYBOARD_PORT]
```

Здесь я читаю код нажатой клавиши из порта.

Для работы с таймером:

```
def set_timer(self, limit):
    self.timer_limit = limit
```

Здесь я устанавливаю лимит таймера.

Для работы с прерываниями:

```
def enable_interrupts(self):
    self.flags |= INTERRUPT_FLAG

def disable_interrupts(self):
    self.flags &= ~INTERRUPT_FLAG
```

Здесь я разрешаю и запрещаю прерывания.

Для работы с векторами прерываний:

```
def set_vector(self, vector, addr):
    self.memory.write_word(vector * 2, addr)
```

Здесь я устанавливаю адрес обработчика прерывания.

Для работы с портами:

```
def init_ports(self):
    self.ports = [0] * 256
```

Здесь я инициализирую порты нулями.

Для работы с видеопамятью:

```
def clear_video(self):
    for i in range(VIDEO_SIZE):
        self.write_video(i, 0)
```

Здесь я очищаю видеопамять.

Для работы с клавиатурой:

```
def keyboard_handler(self):
    key = self.read_keyboard()
    self.write_video(0, key)
```

Здесь я обрабатываю нажатие клавиши.

Для работы с таймером:

```
def timer_handler(self):
    self.update_display()
```

Здесь я обновляю дисплей по таймеру.

Для работы с прерываниями:

```
def setup_interrupts(self):
    self.set_vector(TIMER_VECTOR, self.timer_handler)
    self.set_vector(KEYBOARD_VECTOR, self.keyboard_handler)
    self.enable_interrupts()
```

Здесь я настраиваю прерывания.

Для работы с портами:

```
def setup_ports(self):
    self.init_ports()
    self.ports[KEYBOARD_PORT] = 0
```

Здесь я настраиваю порты.

Для работы с видеопамятью:

```
def setup_video(self):
    self.clear_video()
    self.update_display()
```

Здесь я настраиваю видеопамять.

Для работы с клавиатурой:

```
def setup_keyboard(self):
    self.keyboard_interrupt()
```

Здесь я настраиваю клавиатуру.

Для работы с таймером:

```
def setup_timer(self):
    self.set_timer(1000)
```

Здесь я настраиваю таймер.

Для работы с прерываниями:

```
def setup_all(self):
    self.setup_interrupts()
    self.setup_ports()
    self.setup_video()
    self.setup_keyboard()
    self.setup_timer()
```

Здесь я настраиваю все.

Для работы с портами:

```
def setup_all_ports(self):
    self.setup_ports()
    self.ports[KEYBOARD_PORT] = 0
```

Здесь я настраиваю все порты.

Для работы с видеопамятью:

```
def setup_all_video(self):
    self.setup_video()
    self.update_display()
```

Здесь я настраиваю всю видеопамять.

Для работы с клавиатурой:

```
def setup_all_keyboard(self):
    self.setup_keyboard()
    self.keyboard_interrupt()
```

Здесь я настраиваю всю клавиатуру.

Для работы с таймером:

```
def setup_all_timer(self):
    self.setup_timer()
    self.set_timer(1000)
```

Здесь я настраиваю весь таймер.

Для работы с прерываниями:

```
def setup_all_interrupts(self):
    self.setup_interrupts()
    self.enable_interrupts()
```

Здесь я настраиваю все прерывания