

19 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE  
INSTITUT NATIONAL  
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE  
PARIS

11 N° de publication : 2 631 470  
(à n'utiliser que pour les  
commandes de reproduction)

21 N° d'enregistrement national : 88 06364

51 Int Cl<sup>4</sup> : G 06 F 11/30.

12 DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 11 mai 1988.

30 Priorité :

43 Date de la mise à disposition du public de la  
demande : BOPI « Brevets » n° 46 du 17 novembre 1989.

60 Références à d'autres documents nationaux appa-  
rentés :

71 Demandeur(s) : LABORATOIRES D'ELECTRONIQUE ET  
DE PHYSIQUE APPLIQUEE L.E.P., Société anonyme. —  
FR.

72 Inventeur(s) : Philippe Tychon et Bénédicte Cherbonnel,  
Société civile SPID.

73 Titulaire(s) :

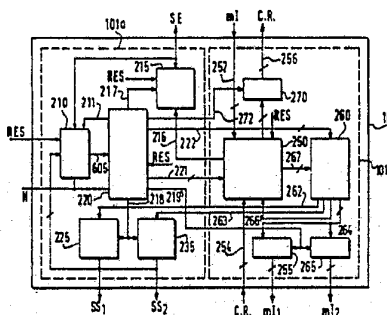
74 Mandataire(s) : Gérard Le Floch, Société Civile S.P.I.D.

54 Unité de contrôle d'un circuit intégré de traitement de données.

57 Unité de contrôle qui opère sur des modules de traite-  
ment d'un circuit intégré de traitement de données. Elle com-  
prend au moins un module de contrôle constitué d'un opéra-  
teur de contrôle et d'un portier qui échange des sémaphores  
entrée/sortie avec respectivement des modules de contrôle  
d'amont et d'aval et/ou avec des modules de traitement.  
Chaque opérateur de contrôle, piloté par son portier, reçoit des  
micro-instructions d'un module de contrôle d'amont et trans-  
met des micro-instructions à un ou plusieurs modules de  
contrôle d'aval et/ou des micro-commandes à un module de  
traitement d'aval. L'opérateur de contrôle peut comprendre soit  
un séquenceur et une mémoire soit un réseau à logique  
programmée.

Les échanges étant pilotés par les sémaphores, chaque  
module de contrôle possède un séquençement auto-cadencé.  
L'unité de contrôle permet d'assurer une conception modulaire  
au circuit intégré de traitement.

Application : circuit intégré de traitement numérique micro-  
processeur.



FR 2 631 470 - A1

D

Description

"Unité de contrôle d'un circuit intégré de traitement de données"

L'invention concerne une unité de contrôle qui agit sur des modules de traitement d'un circuit intégré de traitement de données auxquels il transmet des commandes opératives, l'unité de contrôle étant pilotée par une horloge et par un générateur d'instructions qui délivre des instructions.

Un circuit intégré de ce genre est connu du document intitulé "A single chip, highly integrated, user programmable microcomputer" D. STAMM, D. BUDE et B. MORGAN, PHILADELPHIE 1977, IEEE International Solid State Circuit Conference (1977, page 142).

Dans un tel circuit intégré de traitement de données on peut distinguer globalement deux parties : l'unité de traitement des données et l'unité de contrôle. L'unité de traitement est formée de plusieurs opérateurs : des opérateurs arithmétiques, des opérateurs logiques, tels que des registres, de la logique combinatoire (masquage, extension, mise à zéro, décalage), des opérateurs d'entrée/sortie, etc... Chaque opérateur est défini par sa fonction et par le temps nécessaire pour effectuer cette fonction. L'unité de contrôle décode les instructions et envoie les commandes appropriées aux opérateurs qui effectuent alors l'opération demandée par l'instruction. L'unité de traitement et l'unité de contrôle sont séquencées par une horloge.

Pour définir le séquencement selon l'art antérieur, il faut définir le temps de cycle machine. Ce temps de cycle machine correspond à la microcommande, générée par l'instruction, pour laquelle le temps mis par la donnée pour traverser les opérateurs nécessaires pour l'exécution de cette microcommande est maximal. Ce temps de cycle machine est divisé en un nombre fixe de phases, la durée de chaque phase

étant un nombre fixe de demi-périodes d'horloge. Chaque phase valide les commandes envoyées par l'unité de contrôle à un opérateur donné. Les opérateurs d'une chaîne de traitement sont donc actifs suivant les phases successives du cycle machine. Or un tel circuit intégré de traitement numérique de données présente des inconvénients dans l'échange de signaux de contrôle et de données. Cet échange est en effet fondé sur un séquençement global des commandes. Tous les signaux de séquençement de chacun des opérateurs sont générés de façon globale à l'extérieur de l'unité de traitement. Cela multiplie le nombre de signaux à générer et augmente la complexité des interconnexions.

Le cycle machine et les phases, définis pour assurer des performances optimales à une unité de traitement, servent également à cadencer l'unité de contrôle. Ceci pose quelques problèmes :

- Les phases utiles à l'unité de traitement doivent être réutilisées pour le cadencement des modules de contrôle nécessitant des séquençements différents, d'où une dégradation possible des performances de l'unité de contrôle.
- La conception de l'unité de contrôle est très liée à la conception de l'unité de traitement et une modification du séquençement de l'unité de traitement entraîne une modification du séquençement de l'unité de contrôle.

L'invention a pour but de supprimer ces différents inconvénients pour permettre une plus grande modularité du circuit intégré afin de réduire son temps de conception. Pour cela l'invention utilise des modules préanalysés quant à la fonction qu'ils effectuent et quant aux séquençements qui leur est nécessaire.

Dans ce but l'invention telle que définie dans le préambule est remarquable en ce que l'unité de contrôle comprend au moins un module de contrôle constitué d'un opérateur de contrôle et d'un portier qui reçoit un sémaphore d'entrée et transmet au moins un sémaphore de sortie et qui, après ré-

ception du sémaphore d'entrée, délivre à son opérateur de contrôle des signaux adaptés à ses paramètres fonctionnels, le portier à l'issue du traitement effectué par son opérateur de contrôle validant la délivrance par celui-ci de suites de commandes opératives vers au moins un module de traitement suivant ou de suites de micro-instructions vers au moins un module de contrôle suivant sous le contrôle de sémaphores de sortie qui sont transmis :

05

- audit module de contrôle suivant pour que son portier positionne son opérateur de contrôle afin qu'il réceptionne les dites suites de micro-instructions et pour chacune d'entre elles réémette à son tour des suites de micro-instructions de sortie vers d'autres modules de contrôle ou des suites de commandes opératives vers d'autres modules de traitement, et désactive le sémaphore d'entrée en fin d'exécution de chaque micro-instruction d'entrée,
- 10
- ou audit module de traitement suivant pour qu'il réceptionne lesdites suites de commandes opératives et désactive le sémaphore d'entrée en fin d'exécution de chaque commande opérative,
- 15
- 20

les portiers possédant en outre :

- . afin d'en avvertir un portier précédent, des moyens de désactivation de leur sémaphore d'entrée lorsque tous les opérateurs de contrôle suivants et tous les modules de traitement suivants ont terminé l'exécution respectivement de leurs suites de micro-instructions d'entrée ou de leurs suites de commandes opératives,
- 25
- . et, pour chaque micro-instruction émise, des moyens de réception des sémaphores de sortie validés dont l'état logique a été inversé par un portier suivant ou par un module de traitement suivant,
- 30

les modules de contrôle s'échangeant en outre des comptes rendus d'exécution entrée/sortie par leur opérateur, ce qui associé à l'échange des sémaphores par leur portier assure un sé-

35

quencement auto-cadencé à chaque module de contrôle qui est

également piloté par l'horloge, chaque module de traitement étant aussi piloté par la même horloge, le premier module de contrôle recevant ses instructions directement du générateur d'instructions et échangeant avec lui un sémaphore.

05            Afin de pallier les déficiences des solutions antérieures, l'invention concerne un nouveau mode de protocole et de séquençement. L'utilisation de phases générées par un séquenceur externe à l'unité de contrôle est supprimé. A chaque opérateur de contrôle on associe un portier qui en fait un  
10 opérateur auto-cadencé.

          Le portier associé à un opérateur de contrôle gère les échanges de micro-instructions et de comptes rendus avec les modules de contrôle d'amont et d'aval ou avec les modules de traitement d'aval par application d'un protocole.  
15 De plus, le portier génère les signaux de cadencement propres à l'opérateur de contrôle auquel il est associé. De ce fait chaque opérateur a un séquençement local. Pour cela l'invention est remarquable en ce que le portier comprend :

- un circuit d'entrée du sémaphore d'entrée, et un circuit de  
20 validation de sortie pour chaque sémaphore de sortie, ces circuits étant validés par l'opérateur de contrôle,
- un générateur d'une impulsion qui est déclenchée soit par l'activation du sémaphore d'entrée soit par la désactivation des sémaphores de sortie,
- 25 - un générateur de phases, qui reçoit ladite impulsion, délivre les phases nécessaires à l'opérateur de contrôle et pilote les circuits de validation de sortie et le circuit d'entrée.

          Egalement l'invention est remarquable en ce que  
30 l'opérateur de contrôle comprend:

- un séquenceur, qui reçoit les micro-instructions d'entrée, les comptes rendus d'entrée, et des informations envoyées par la mémoire, qui détermine en fonction de ses entrées la  
35 nouvelle adresse du mot à lire en mémoire, qui génère à la fin de l'exécution de chaque micro-instruction d'entrée, le

- signal de fin d'exécution et un compte rendu de sortie,
- une mémoire, cadencée par le portier, adressée par le sé-  
quenceur, qui émet des micro-instructions de sortie, des in-  
formations codées pour le séquenceur et transmet au portier
  - 05 des signaux de validation de sortie,
  - un registre pour conserver temporairement les comptes rendus  
de sortie,
  - au moins un registre pour conserver temporairement les mi-  
cro-instructions de sortie,
  - 10 le séquenceur, la mémoire et les registres étant pilotés par  
le portier, et lui transmettant le signal de fin d'exécution  
et les signaux de validation.

- Selon un mode particulier de réalisation le sé-  
quenceur et la mémoire sont remplacés par un réseau à logique
- 15 programmée PLA. Dans ce cas l'opérateur de contrôle comprend:
  - un registre pour conserver temporairement les comptes rendus  
de sortie,
  - au moins un registre pour conserver temporairement les micro  
instructions de sortie,
  - 20 - un réseau à logique programmée qui reçoit les micro-instruc-  
tions d'entrée et les comptes rendus d'entrée et émet, pour  
chaque micro-instruction d'entrée, une suite de micro-ins-  
tructions de sortie et un compte rendu de sortie,
  - le réseau à logique programmée et les registres étant pilotés
  - 25 par le portier et lui transmettant le signal de fin d'exécu-  
tion et les signaux de validation.

L'invention sera mieux comprise à l'aide des fi-  
gures suivantes données à titre d'exemples non limitatifs qui  
représentent :

30 figure 1 : un schéma de l'unité de contrôle selon  
l'invention opérant avec des modules de traitement.

figure 2 : un schéma d'un module de contrôle.

figures 3A et 3B, 4A et 4B, 5A et 5B : trois  
schémas et trois diagrammes des temps de blocs fonctionnels du  
35 générateur de phases pour générer des phases à durée et à po-

sition temporelle déterminées.

figure 6 : un schéma montrant l'organisation des blocs fonctionnels afin de constituer un générateur de phases.

05 figure 7 : un schéma représentant un registre à décalage du générateur de phases.

figure 8A à 8E : un schéma d'un générateur d'une impulsion et les diagrammes de temps correspondants.

figures 9A, 9B : des circuits d'entrée et de sortie pour activer/désactiver les sémaphores.

10 figure 10 : un schéma d'un module de traitement donné à titre d'exemple pouvant être associé à l'unité de contrôle.

La figure 1 représente une unité de contrôle 10 qui comprend un module père 100 qui est réuni à des modules  
15 fils tels que les modules 101, 103 et à des modules de traitement par exemple le module 151. Un module fils va pouvoir être référencé selon deux appellations possibles : module d'amont et module d'aval. Parmi les modules fils on distingue :

- ceux qui sont réunis directement à un ou plusieurs modules  
20 de traitement : ainsi sur l'exemple le module de contrôle 103 est réuni à deux modules de traitement 152, 153.
- ceux qui sont réunis à un autre module de contrôle : ainsi le module de contrôle 101 est réuni sur l'exemple à un module de contrôle 102 qui est lui-même réuni à un module de  
25 traitement 154.

Ils vont pouvoir être référencés en tant que module d'amont ou module d'aval selon que l'on considère leur relation avec ce qui précède ou avec ce qui suit. Le module 101 est un module d'aval par rapport au module 100, mais c'est  
30 un module d'amont par rapport au module 102. Il est ainsi possible d'avoir selon l'invention beaucoup plus de niveaux que ceux représentés sur la figure 1.

Ainsi chaque module de contrôle qu'il soit père ou fils pourra lui-même avoir plusieurs modules fils. En bout  
35 de chaîne le module final est un module de traitement.

Chaque module d'aval dialogue avec un module d'amont à l'aide d'un sémaphore, reçoit de lui des micro-instructions si le module d'aval est un module de contrôle ou des commandes opératives si c'est un module de traitement et lui renvoie des comptes rendus d'exécution. De même chaque module d'amont dialogue avec plusieurs modules d'aval à l'aide d'un sémaphore par module et leur transmet des micro-instructions si le module d'aval est un module de contrôle ou des commandes opératives si c'est un module de traitement et reçoit de tous les modules d'aval des comptes rendus d'exécution.

Tous les modules sont pilotés par la même horloge délivrée par le générateur d'horloge 15. Le module père 10 est directement relié au générateur d'instructions 16 qui lui transmet des instructions I et avec lequel il échange un sémaphore d'entrée SE.

Chaque module de contrôle 100, 101, 102, 103 comprend un portier respectivement 100a, 101a, 102a, 103a, et un opérateur de contrôle respectivement 100b, 101b, 102b, 103b. Chaque portier réceptionne et émet des sémaphores. Chaque opérateur réceptionne et émet des micro-instructions et des comptes rendus.

Chaque module de traitement 151, 152, 153, 154 exécute les micro-instructions reçues en agissant en conséquence sur des données d'entrée respectivement DE1, DE2, DE3, DE4, et en réémettant des données de sortie respectivement DS1, DS2, DS3, DS4. Les modules de traitement sont par exemple une unité arithmétique et logique, des mémoires, des compteurs, des registres, etc.

La figure 2 représente le schéma d'un module de contrôle 101 avec seulement deux sémaphores de sortie SS1, SS2. Il comprend : un portier 101a et un opérateur de contrôle 101b.

Le portier comprend un générateur 210 d'une impulsion 605 activée et désactivée par le sémaphore d'entrée SE, par les sémaphores de sortie SS1 et SS2 et par une phase de



réactivation 211 issue du générateur de phases 220. Il reçoit également l'horloge H. L'impulsion entre dans un générateur de phases 220 qui délivre des phases à l'opérateur de contrôle 101b. Le générateur de phases 220 agit également, par une phase d'activation 218 sur les circuits de validation de sortie 225, 235 qui envoient les sémaphores de sortie SS1, SS2, et sur le circuit d'entrée 215 qui reçoit le sémaphore d'entrée SE par une phase de désactivation 217 du sémaphore d'entrée. Le circuit d'entrée 215 reçoit de l'opérateur de contrôle 101b un signal de remise à zéro du sémaphore d'entrée (connexion 216). Ce signal est le signal de fin d'exécution.

Les circuits de validation de sortie 225, 235 reçoivent de l'opérateur de contrôle 101b chacun un signal de validation 262, 263 du sémaphore de sortie. Chaque signal permet dans le cas où le module de contrôle 101 est connecté à plusieurs modules de contrôle d'aval ou de traitement de choisir si le ou les modules connectés doivent être activés.

Le générateur d'une impulsion, le générateur de phases et le circuit d'entrée reçoivent également chacun le signal RES qui permet l'initialisation du circuit.

L'opérateur de contrôle 101b comprend :

- un séquenceur 250

a) qui reçoit

- . des micro-instructions d'entrée MI (bus 252) en provenance d'un module de contrôle d'amont
- . et des comptes rendus d'entrée (bus 254) en provenance d'un module d'un contrôle d'aval ou d'un module de traitement
- . une information codée venant de la mémoire (BUS 266) permettant le calcul de la nouvelle adresse.
- . le signal RES d'initialisation du circuit

b) et qui délivre

- . un compte rendu de sortie (bus 256) en direction d'un module de contrôle d'amont à travers un registre de sortie 270 piloté par le générateur de phases 220 du

portier 101a (phase de validation 272 de sortie des comptes rendus)

. l'adresse pour la mémoire (BUS 267)

- une mémoire 260 qui délivre

05 . les micro-instructions de sortie  $mI_1$ ,  $mI_2$ , qui y sont stockées en direction d'un module de contrôle d'aval ou d'un module de traitement à travers des registres de sortie 255, 265 pilotés par le générateur de phase 220 du portier 120a par une phase de validation 219.

10 . une information codée envoyée au séquenceur (BUS 266) et permettant le calcul de la nouvelle adresse.

La mémoire 260 est pilotée par le séquenceur 250 et par le générateur de phases 220 du portier 101a par un bus 222 de phases de cadencement. La mémoire 260 pilote à son tour  
15 les circuits de validation de sortie 225, 235 du portier (signaux de validation 262, 263) et transmet au séquenceur 250 un bus 266 d'information codée lui permettant de calculer la nouvelle adresse.

Le séquenceur est piloté par le générateur de phases 220 du portier 101a par l'intermédiaire du bus 221 de phases de cadencement. Le générateur de phases pilote les registres de sortie de micro-instructions (phase 219) et le registre de sortie des comptes rendus (phase 272).  
20

A partir des micro-instructions  $mI$  reçues par l'opérateur de contrôle 101b, celui-ci va émettre les micro-instructions  $mI_1$ ,  $mI_2$  qui constituent des sous-micro-instructions des micro-instructions  $mI$  reçues. Chaque module de contrôle va ainsi délivrer un sous jeu de micro-instructions en rapport avec les micro-instructions reçues en entrée et avec  
25 le module qui lui est connecté en aval.  
30

La figure 3A représente un schéma d'un exemple de réalisation d'un élément du générateur de phase 220 pour délivrer des phases ayant une durée et une position temporelle déterminées. Cette durée est égale à 1 demi-période d'horloge.  
35 Un transistor MOS de type P 303 est connecté en série à deux

transistors MOS de type N 301, 302, tous trois reliés en série entre une alimentation  $V_{DD}$  et une masse GND. Ils reçoivent respectivement sur leur grille des signaux de fin de phase  $FIN_{i+1}$ , de début de phase  $DEB_i$  et d'horloge H. Pour  
05 qu'une impulsion de sortie soit délivrée sur la sortie OUT, correspondant à une phase de l'horloge H, il suffit d'imposer aux signaux  $DEB_i$  et  $FIN_{i+1}$  de durer une période d'horloge, et à  $DEB_i$  d'être en avance d'une demi-période d'horloge sur  $FIN_{i+1}$  et de commencer sur une phase active de l'horloge H.  
10 La sortie OUT, se met à l'état haut lorsque les signaux H et  $DEB_i$  sont à l'état haut. Dès que le signal  $FIN_{i+1}$  inversé est à l'état haut, la sortie OUT est mise à l'état bas (figure 3B). Un autre transistor de type P 304 permet de faire une remise à zéro. Deux inverseurs 305, 306 permettent de mémoriser  
15 les niveaux.

La figure 4A représente un schéma analogue à celui de la figure 3A mais le transistor qui reçoit le signal d'horloge H a été omis. Ce schéma permet de délivrer des phases dont la durée est strictement supérieure à une demi-période d'horloge. Les transistors 402, 403 et 404 et les inverseurs 405 et 406 opèrent de la même manière que les éléments correspondant de la figure 3A. Ainsi la durée de l'impulsion de sortie (figure 4B) est déterminée par les signaux de début de phase  $DEB_i$  et de fin de phase  $FIN_{i+k}$ . Cette durée est  
20 de k périodes d'horloge. Elle peut être positionnée temporairement à un instant prédéterminé correspondant au début d'une des deux phases de l'horloge H.  
25

La figure 5A représente un schéma analogue à celui de la figure 4A. Les transistors 502, 503 et 504 et les inverseurs 505, et 506 opèrent de la même manière que les éléments correspondant de la figure 4A. La sortie de l'inverseur 506 est réunie à une porte ET 507 qui reçoit également un signal extérieur V. Ainsi selon l'état logique de ce signal V la sortie 508 dupliquera l'état logique de ce signal V pendant  
30 l'impulsion délivrée par l'inverseur 506. Le diagramme des  
35

temps est indiqué sur la figure 5B.

Ainsi l'état logique d'une phase, pendant la durée de cette phase, peut être le même que l'état logique d'un signal donné.

05 Les schémas des figures 3A, 4A et 5A sont donnés à titre d'exemple et l'Homme du métier peut aisément en déterminer d'autres permettant d'obtenir des impulsions à durée et à position temporelle déterminées.

10 Tous les blocs fonctionnels ainsi obtenus vont pouvoir être organisés pour constituer un générateur de phases.

La figure 6 représente un exemple très simplifié de la manière de combiner ces blocs fonctionnels entre-eux afin d'obtenir un générateur de phases. Des registres à décalage  $60_1, 60_2, 60_3, 60_4, \dots, 60_{n-1}, 60_n$  se transmettent l'impulsion qui est entrée dans le premier registre  $60_1$  par la connexion 605. Les registres sont actionnés de deux en deux par la même horloge. Deux registres consécutifs ont une horloge inversée. Ainsi chaque registre va délivrer un signal FIN F et un signal DEB D décalés dans le temps par rapport aux signaux correspondants des autres registres. Ces signaux constituent les différents signaux  $DEB_i, FIN_{i+1}$  et  $FIN_{i+k}$  qui vont actionner les blocs fonctionnels 63, 64, 65, 66 constitués par exemple respectivement par les schémas des figures 25 3A, 3A, 4A et 3A.

Le bloc fonctionnel 63 reçoit  $DEB_1$  et  $FIN_2$ .

Le bloc fonctionnel 64 reçoit  $DEB_2$  et  $FIN_3$ .

Le bloc fonctionnel 65 reçoit  $DEB_3$  et  $FIN_{n-1}$ .

Le bloc fonctionnel 66 reçoit  $DEB_{n-1}$  et  $FIN_n$ .

30 Leurs sorties constituent les phases délivrées par le générateur de phases.

Ainsi selon cet exemple et par référence à la figure 2 :

35 - le bloc fonctionnel 63 délivre la phase d'activation 218 et la phase de validation 219 des registres de sortie et des

sémaphores,

- le bloc fonctionnel 64 délivre le signal de précharge de la mémoire (un des signaux du bus 222),
- le bloc fonctionnel 65 délivre un des signaux du bus 221  
05 envoyé au séquenceur lui permettant de fonctionner,
- le bloc fonctionnel 66 délivre les signaux
  - . 217 de désactivation du sémaphore d'entrée,
  - . 272 de validation du registre de compte rendu,
  - . 211 de réactivation du générateur d'une impulsion.

10 Chaque générateur de phases est ainsi construit selon les phases nécessaires à l'opérateur de contrôle qu'il gère.

Ainsi le générateur de phases délivre des phases qui sont individuellement calibrées et positionnées dans le  
15 temps à l'aide d'un signal de début et d'un signal de fin de la phase selon un nombre multiple de demi-période d'horloge.

La figure 7 représente un exemple de réalisation d'un des registres à décalage  $60_1$  à  $60_n$  représentés sur la figure 6. Il comprend :

- 20 - un transistor MOS 620 monté en porte de transfert commandé sur sa grille par le signal d'horloge H. Le transistor est réuni au signal d'entrée 622 (par exemple l'impulsion 605) et à l'entrée d'un inverseur 630 dont la sortie est réunie à un autre inverseur 640.

25 L'entrée de l'inverseur 630 est réunie à travers un transistor MOS de type P 624 à l'alimentation  $V_{DD}$ . Cette même entrée est réunie à la masse GND par un transistor MOS de type N 626 dont la grille reçoit le signal de remise à zéro RES 627.

30 La grille du transistor 624 est réunie au point commun des deux inverseurs sur lequel est reliée une connexion 635 pour la sortie du signal de commande  $FIN_i$ . La sortie de l'inverseur 640 délivre le signal  $DEB_i$  637 qui est également le signal qui est introduit dans le registre à décalage sui-  
35 vant.

La figure 8A représente un exemple de réalisation d'un générateur d'une impulsion. Il comprend l'émetteur d'une impulsion 95 et un activateur 96. L'émetteur comprend trois transistors 901, 902, 903 MOS de type N montés en parallèle. 05 Leurs drains communs (point A) sont réunis à l'aide d'un transistor MOS de type P 904 à une alimentation VDD. Leurs sources communes sont réunies à l'aide d'un transistor MOS de type N 905 à la masse GND.

Les transistors 901 et 902 ont leurs grilles connectées respectivement aux sémaphores de sortie SS<sub>1</sub> et SS<sub>2</sub>. 10 Les transistors 904 et 905 ont leurs grilles reliées au signal d'horloge inversée  $\bar{H}$ . Au point A est réuni un transistor MOS de type N 906 en série avec un autre transistor MOS de type N 907. Leur grille est reliée respectivement au signal d'horloge inversée et au signal d'horloge. Ils opèrent en porte de transfert. La sortie du dernier délivre l'impulsion P recherchée. 15

L'activateur 96 comprend une bascule formée de deux portes NON-OU 910, 920 qui constitue un point mémoire. 20 La porte NON-OU 910 reçoit en entrée l'impulsion P de sortie ainsi que la sortie X<sub>2</sub> de la porte 920. La porte 920 reçoit le sémaphore d'entrée SE inversé par un inverseur 911, la phase de réactivation 211 PH-AC issue du générateur de phase 220 (figure 2) et la sortie X<sub>1</sub> de la porte 910.

Une porte OU 930 reçoit la sortie X<sub>2</sub> de la porte 25 920 et le sémaphore d'entrée SE inversé et délivre le signal AC qui active la grille du transistor 903. Ainsi le sémaphore SE ne peut générer une impulsion de sortie à l'aide de l'horloge que lorsque les deux sémaphores de sortie SS<sub>1</sub> et SS<sub>2</sub> sont inactifs. 30

Le fonctionnement détaillé de l'émetteur 95 et de l'activateur 96 est le suivant.

L'émetteur met sa sortie P au niveau 1 lorsque AC est au niveau 0 et tous les sémaphores de sortie également à 0. 35

Dans le cas où un sémaphore est activé (niveau 1) ou si AC est à 1, P reste au niveau 0.

Le délai entre le moment où une des entrées change et où cela est repercuté sur la sortie P est de une période d'horloge. Le diagramme des temps de la figure 8B représente cette situation.

- . SS1 et SS2 à 0
- . AC passe de 1 à 0
- . au point A le niveau passe à 1
- . au point B le niveau passe à 1 avec un retard de  $T/2$  sur le point A
- . la sortie P passe à 1 avec un retard de T sur le passage du point A.

Pour générer un signal P qui dure une période d'horloge, il faut remettre son entrée AC à 1 une période d'horloge avant la fin de P (à cause du délai de une période). Cette situation est représentée sur le diagramme de la figure 8C.

Le fonctionnement général du générateur de la figure 8 est le suivant :

#### A - INITIALISATION

Les sémaphores SE, SS<sub>1</sub> et SS<sub>2</sub> sont inactifs (niveau 0) donc il ne faut pas générer d'impulsion P. L'activateur 96 met sa sortie AC à 1.

B - Le sémaphore SE est activé, l'activateur met sa sortie AC à 0. L'émetteur 95 met sa sortie P à 1. Afin de générer une impulsion de longueur une période, l'activateur 96 remet sa sortie AC à 1 suite au changement d'état sur le signal P en entrée. L'émetteur remet sa sortie P à 0. Ce fonctionnement est représenté sur le diagramme de la figure 8D.

C - L'impulsion est envoyée au générateur de phases 220 (figure 2) qui génère des phases :

- . ceci active les sémaphores de sortie SS<sub>1</sub>, SS<sub>2</sub> qui passent à 1

- et permet la réactivation de l'émetteur d'une impulsion 95. Lorsque PH-AC passe à 1, l'activateur 96 remet sa sortie AC à 0. Ce fonctionnement est représenté sur le diagramme de la figure 8D.
- 05 Lorsque les sémaphores de sortie sont désactivés par d'autres modules de contrôle, les sémaphores  $SS_1$ ,  $SS_2$  repassent au niveau 0, et AC étant déjà au niveau 0, le générateur 95 remet sa sortie P à 1 pendant une période d'horloge (figure 8D).
- 10 Pendant le temps  $K_0$  pour un module donné son générateur est inactif. Pendant le temps  $K_1$  le générateur est actif et la micro-instruction 1 est exécutée. Et ainsi de suite pour les micro-instructions 2 et suivantes au cours des temps  $K_2$  et suivants.
- 15 Le diagramme des temps de l'activateur 96 est représenté sur la figure 8E. Son fonctionnement est le suivant :
- A - A l'initialisation SE, P et PH-AC sont à l'état 0 et donc AC est à l'état 1. L'émetteur 95 ne peut pas envoyer une impulsion.
- 20 B - Lorsque le sémaphore d'entrée est activé ( $SE=1$ ) la sortie AC passe à 0 et l'émetteur 95 envoie une impulsion.
- C - Lorsque P est activé, AC repasse au niveau 1 et l'émetteur 95 est désactivé.
- D - Lorsque le générateur de phases 220 (figure 2) active le signal PH-AC 211, l'activateur 96 remet sa sortie AC à 0.
- 25 E - Lorsque les sémaphores de sortie  $SS_1$ ,  $SS_2$  sont désactivés, l'émetteur 95 envoie une période d'horloge plus tard le signal d'impulsion P qui remet la sortie AC à 1 et désactive ainsi l'émetteur 95.
- 30 - Au temps  $t_1$  le sémaphore d'entrée SE est activé  
 - Au temps  $t_2$  l'impulsion P est émise  
 - Au temps  $t_3$  le signal PH-AC est généré par le générateur de phase 220  
 - Au temps  $t_4$  les sémaphores de sortie sont désactivés par un
- 35 autre module



- Au temps  $t_5$  une impulsion P suivante est émise.

La figure 9A représente le circuit de désactivation du sémaphore d'entrée 215 du portier représenté sur la figure 2. Le sémaphore d'entrée SE est relié au drain d'un transistor MOS de type N 71 dont la source est reliée à la masse. Sa grille reçoit la sortie d'une porte ET 72 qui reçoit le signal de validation de remise à zéro 216 délivré par le séquenceur ainsi que la phase de désactivation 217 délivrée par le générateur de phases. Le sémaphore d'entrée SE est également relié au drain d'un transistor MOS de type N 73 dont la grille reçoit le signal d'initialisation RES.

La figure 9B représente un circuit de validation 225, 235 pour l'activation des sémaphores de sortie représentés sur la figure 2. Une porte NON-ET reçoit la phase d'activation 218 délivrée par le générateur de phases ainsi que le signal de validation 262 délivré par la mémoire.

Protocole de fonctionnement entre trois modules de contrôle :

I - Lorsqu'un opérateur de contrôle 100b envoie une micro-instruction  $MI_1$  à un opérateur de contrôle d'aval 101b, le portier 100a active en même temps son sémaphore de sortie  $SS_1$  qui est le sémaphore d'entrée SE du portier 101a (figures 1 et 2).

II - Le portier 101a par l'intermédiaire de son générateur d'une impulsion 210 détecte cette activation et commence à générer les phases nécessaires à l'opérateur 101b pour dérouler une séquence de micro-instructions. Chaque séquence a la structure suivante :

instruction début  
 instruction 1  
 .  
 .  
 .  
 instructions n  
 instruction fin

Pour chaque micro-instruction le portier 101a génère une suite de phases et attend ensuite que tous ses séma- phores de sortie  $SS_1$  et  $SS_2$  soient désactivés avant de traiter la micro-instruction suivante.

05 Une séquence de micro-instructions comprend trois types de micro-instructions dont le déroulement nécessite la mise en oeuvre de trois modules de contrôle consécutifs 100, 101, 102.

10 Examinons ce qui se passe à partir du module 101 (figures 1 et 2).

#### A. Micro-instruction "début"

##### étape 1

15 Les séma- phores de sortie  $SS_1$ ,  $SS_2$  ne sont pas activés par la phase 218 car les commandes 262, 264 venant de la mémoire et entrant dans le circuit de validation de sortie 225, 235 sont à l'état logique bas.

##### étape 2

20 Le séquenceur 250 et la mémoire 260 (cadencés par les bus de phase 221 respectivement 222) fonctionnent norma- lement et déterminent la première micro-instruction qui sera envoyée à l'opérateur de contrôle 102b ultérieurement.

##### étape 3

25 Le séma- phore d'entrée SE n'est pas désactivé par la pha- se 217 (le signal de dernière micro-instruction 216 est inactif).

#### B. Micro-instruction normale (1 à n)

##### étape 1

30 Une micro-instruction déterminée lors de l'exécution de la micro-instruction précédente est envoyée à l'opéra- teur de contrôle 102b en validant par la phase 219 un des registres de sortie 255, 265 de l'opérateur de contrôle 101b et en activant par la phase 218 le séma- phore de sortie  $SS_1$ ,  $SS_2$  correspondant qui est également le  
35 séma- phore d'entrée du portier 102a.

étape 2

Elle est identique à l'étape 2 des micro-instructions "début".

étape 3

05 Elle est identique à l'étape 3 des micro-instructions "début".

## C. Micro-instruction fin

étape 1

10 Elle est identique à l'étape 1 des micro-instructions "début".

étape 2

Le séquenceur de l'opérateur 101b cadencé par le bus de phases 221 génère le compte rendu d'exécution CR 256.

étape 3

15 Le compte rendu CR est envoyé à l'opérateur de contrôle 100b par validation du registre de compte rendu par la phase 272. Simultanément le sémaphore d'entrée du portier 101a est désactivé par la phase 217 validée par le signal de fin d'exécution 216 généré par le séquenceur, ce qui indique au portier 100a que la micro-instruction est terminée. L'opérateur de contrôle 100b réceptionne en même temps le compte rendu d'exécution et le séquenceur de l'opérateur 100b en tient compte pour déterminer la micro-instruction suivante.

25 III - Lorsque le portier 100a détecte la désactivation de son sémaphore de sortie, il génère une nouvelle impulsion et les phases nécessaires à la nouvelle micro-instruction.

A titre d'exemple la figure 10 représente le schéma d'un module de traitement 11. Il est constitué également d'un portier 12 et d'un opérateur 13. Le portier 12 reçoit du module de contrôle d'amont un sémaphore d'entrée SE. Une horloge 16 contrôle le fonctionnement du portier 12. L'opérateur 13 reçoit du module de contrôle d'amont des commandes opératives 15 et lui transmet des comptes rendus d'exécution CR. Ces commandes opératives constituent les signaux de tra-

vail pour effectuer par exemple dans un opérateur arithmétique et logique une addition, un décalage, une multiplication, etc... Le portier 12 peut lui-même recevoir des sémaphores d'entrée  $SE_i$  d'un autre module de traitement et transmettre des sémaphores de sortie  $SS_j$  vers un autre module de traitement. Le portier 12 fournit à l'opérateur 13 les signaux de cadencement 17 qui lui sont nécessaires. L'opérateur 13 reçoit des données d'entrée  $DE_i$  sous la forme de  $i$  mots de plusieurs bits. De même il fournit des données de sortie  $DS_j$  sous la forme de  $j$  mots de plusieurs bits.

Lors de la conception du circuit intégré de traitement numérique les opérateurs et leurs portiers de contrôle mais également de traitement peuvent constituer une bibliothèque de modules précaractérisés, qui peuvent être assemblés pour constituer ledit circuit intégré. Les portiers placés en bibliothèque sont de conception analogue mais il est possible au moment de la conception d'adapter certaines caractéristiques à l'opérateur auquel le portier est associé.

20

25

30

35

Revendications :

1. Unité de contrôle qui agit sur des modules de traitement d'un circuit intégré de traitement de données auxquels il transmet des commandes opératives, l'unité de contrôle étant pilotée par une horloge et par un générateur d'instructions qui délivre des instructions, caractérisée en ce qu'elle comprend au moins un module de contrôle constitué d'un opérateur de contrôle et d'un portier qui reçoit un sémaphore d'entrée et transmet au moins un sémaphore de sortie et qui, après réception du sémaphore d'entrée, délivre à son opérateur de contrôle des signaux adaptés à ses paramètres fonctionnels, le portier à l'issue du traitement effectué par son opérateur de contrôle validant la délivrance par celui-ci de suites de commandes opératives vers au moins un module de traitement suivant ou de suites de micro-instructions vers au moins un module de contrôle suivant sous le contrôle de sémaphores de sortie qui sont transmis :
- audit module de contrôle suivant pour que son portier positionne son opérateur de contrôle afin qu'il réceptionne les dites suites de micro-instructions et pour chacune d'entre elles réémette à son tour des suites de micro-instructions de sortie vers d'autres modules de contrôle ou des suites de commandes opératives vers d'autres modules de traitement, et désactive le sémaphore d'entrée en fin d'exécution de chaque micro-instruction d'entrée
  - ou audit module de traitement suivant pour qu'il réceptionne lesdites suites de commandes opératives et désactive le sémaphore d'entrée en fin d'exécution de chaque commande opérative,
- les portiers possédant en outre :
- . afin d'en avertir un portier précédent, des moyens de désactivation de leur sémaphore d'entrée lorsque tous les opérateurs de contrôle suivants et tous les modules de traitement suivants ont terminé l'exécution respectivement de leurs suites de micro-instructions d'entrée ou de leurs

suites de commandes opératives,

et, pour chaque micro-instruction émise, des moyens de réception des sémaphores de sortie validés dont l'état logique a été inversé par un portier suivant ou par un module de traitement suivant,

05

les modules de contrôle s'échangeant en outre des comptes rendus d'exécution entrée/sortie par leur opérateur, ce qui, associé à l'échange des sémaphores par leur portier, assure un séquençement auto-cadencé à chaque module de contrôle qui est également piloté par l'horloge, chaque module de traitement étant aussi piloté par la même horloge, le premier module de contrôle recevant ses instructions directement du générateur d'instructions et échangeant avec lui un sémaphore.

10

2. Unité de contrôle selon la revendication 1, caractérisée en ce que le portier comprend :

15

- un circuit d'entrée du sémaphore d'entrée, et un circuit de validation de sortie pour chaque sémaphore de sortie, ces circuits étant validés par l'opérateur de contrôle,
- un générateur d'une impulsion qui est déclenchée soit par l'activation du sémaphore d'entrée soit par la désactivation des sémaphores de sortie,
- un générateur de phases, qui reçoit ladite impulsion, délivre les phases nécessaires à l'opérateur de contrôle et pilote les circuits de validation de sortie et le circuit d'entrée.

25

3. Unité de contrôle selon une des revendications 1 ou 2, caractérisée en ce que l'opérateur de contrôle comprend:

30

- un séquenceur, qui reçoit les micro-instructions d'entrée, les comptes rendus d'entrée, et des informations envoyées par la mémoire, qui détermine en fonction de ses entrées la nouvelle adresse du mot à lire en mémoire, qui génère à la fin de l'exécution de chaque micro-instruction d'entrée, le signal de fin d'exécution et un compte rendu de sortie,

35

- une mémoire, cadencée par le portier, adressée par le sé-

- quenceur, qui émet des micro-instructions de sortie, des informations codées pour le séquenceur et transmet au portier des signaux de validation de sortie,
- 05 - un registre pour conserver temporairement les comptes rendus de sortie,
- au moins un registre pour conserver temporairement les micro-instructions de sortie,
- le séquenceur, la mémoire et les registres étant pilotés par le portier et lui transmettant le signal de fin d'exécution et
- 10 les signaux de validation.
4. Unité de contrôle selon une des revendications 1 ou 2, caractérisée en ce que l'opérateur de contrôle comprend:
- un registre pour conserver temporairement les comptes rendus
- 15 de sortie,
- au moins un registre pour conserver temporairement les micro-instructions de sortie,
- un réseau à logique programmée qui reçoit les micro-instructions d'entrée et les comptes rendus d'entrée et émet, pour
- 20 chaque micro-instruction d'entrée, une suite de micro-instructions de sortie et un compte rendu de sortie,
- le réseau à logique programmée et les registres étant pilotés par le portier et lui transmettant le signal de fin d'exécution et les signaux de validation.
- 25 5. Unité de contrôle selon une des revendications 3 ou 4, caractérisée en ce que le générateur de phases pilote les registres de sortie de micro-instructions et le registre de sortie des comptes rendus.
6. Unité de contrôle selon une des revendications 2
- 30 à 5, caractérisée en ce que le générateur de phases délivre des phases qui sont individuellement calibrées et positionnées dans le temps à l'aide d'un signal de début et d'un signal de fin de la phase selon un nombre multiple de demi-période d'horloge.
- 35 7. Unité de contrôle selon la revendication 6, ca-

ractérisée en ce que l'état logique d'une phase, pendant la durée de cette phase, peut être le même que l'état logique d'un signal donné.

05

10

15

20

25

30

35



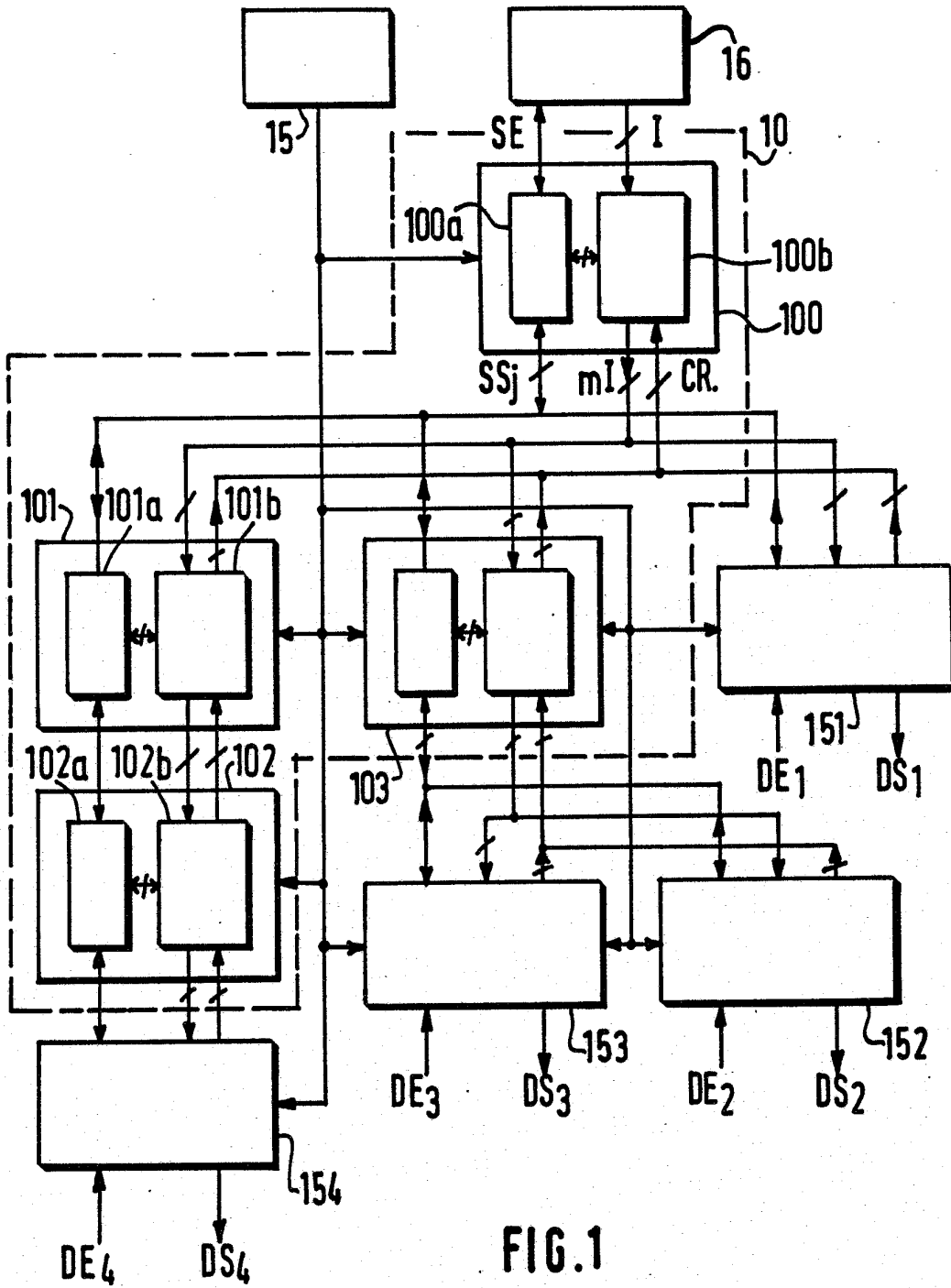


FIG. 1

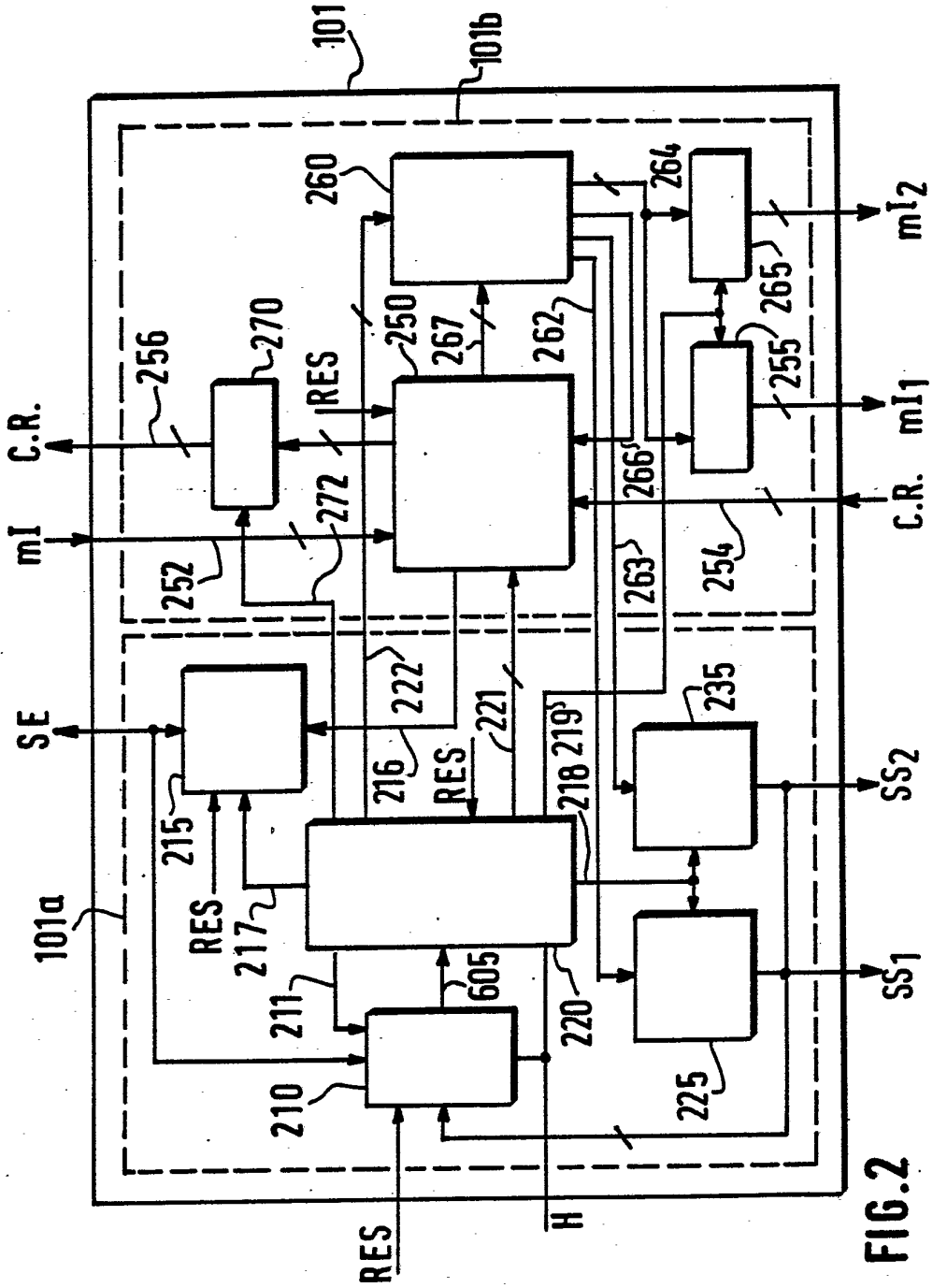
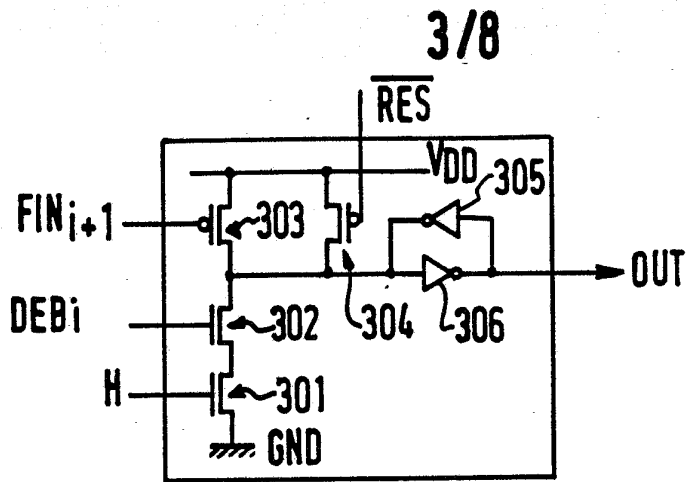
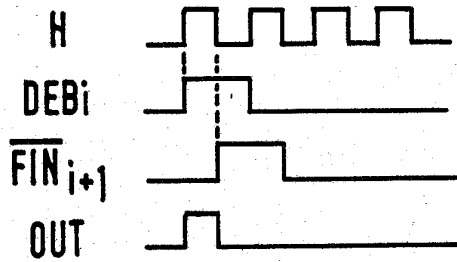


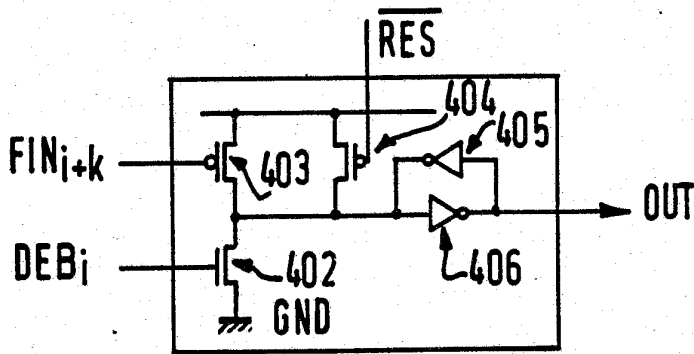
FIG. 2



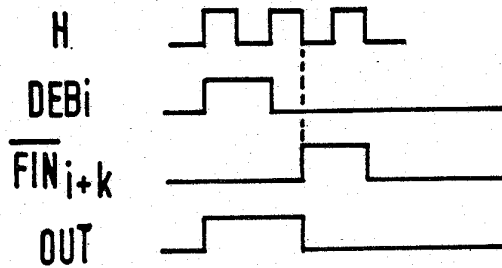
**FIG. 3A**



**FIG. 3B**



**FIG. 4A**



$k = 3$

**FIG. 4B**

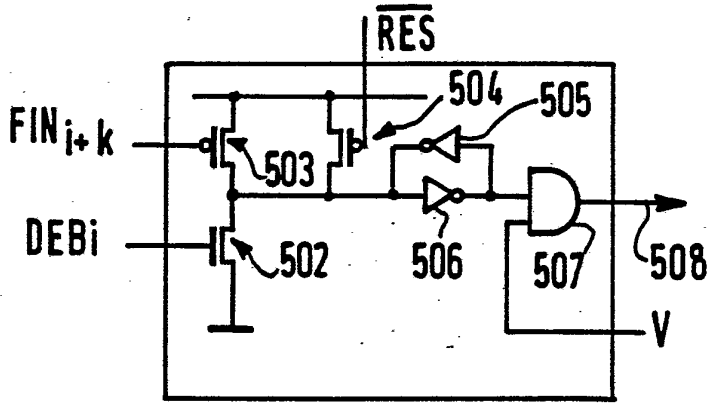


FIG. 5A

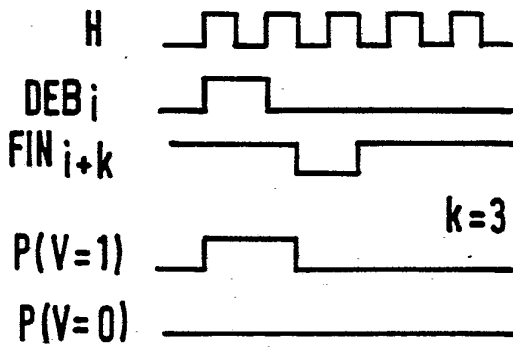


FIG. 5B

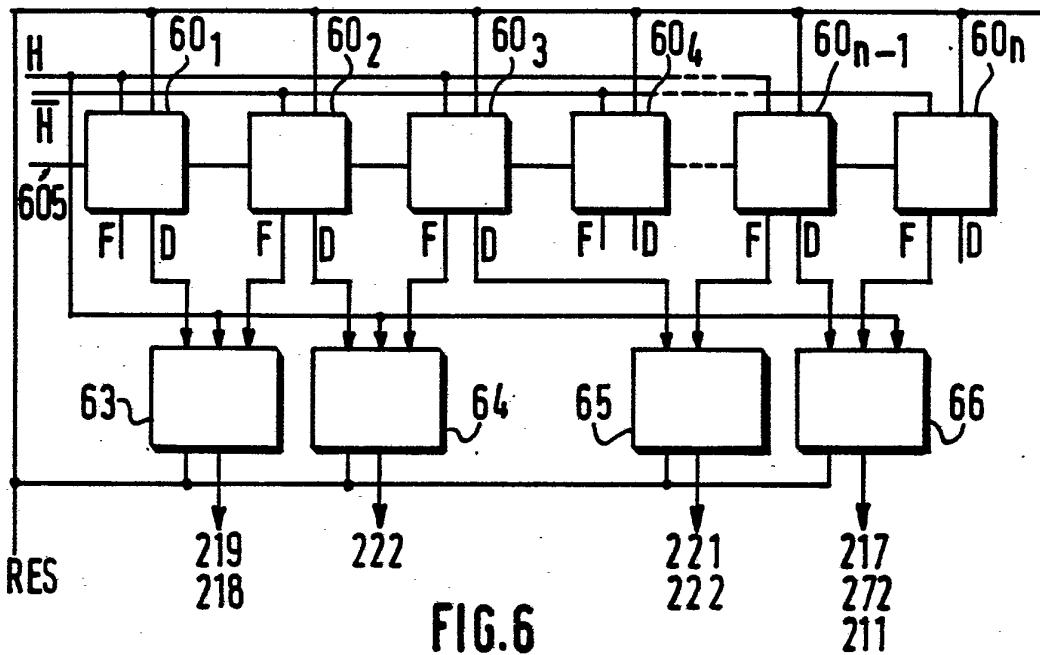


FIG. 6

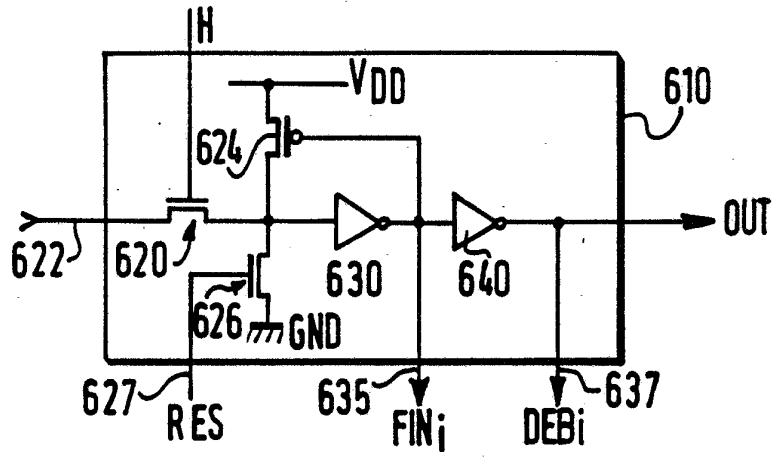


FIG. 7

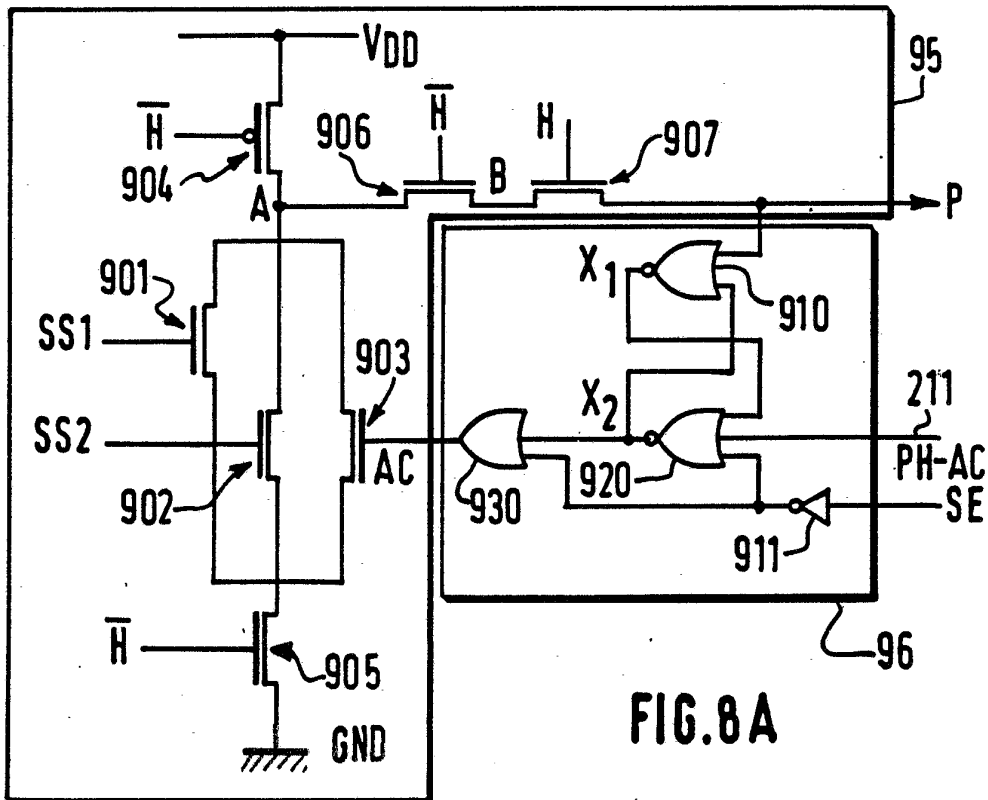


FIG. 8A

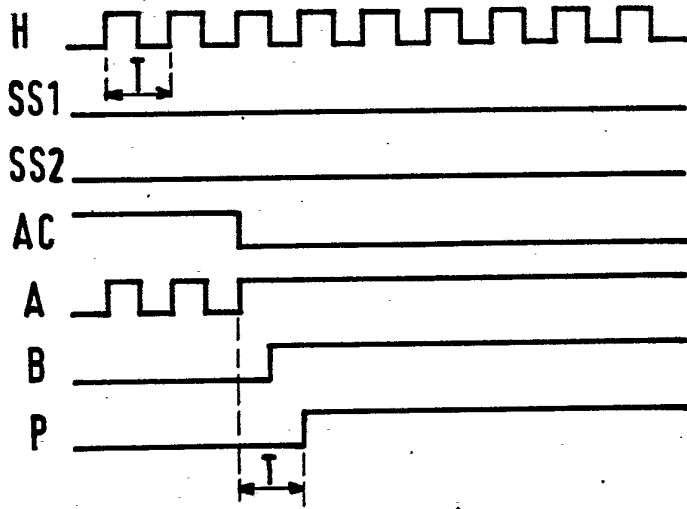


FIG.8B

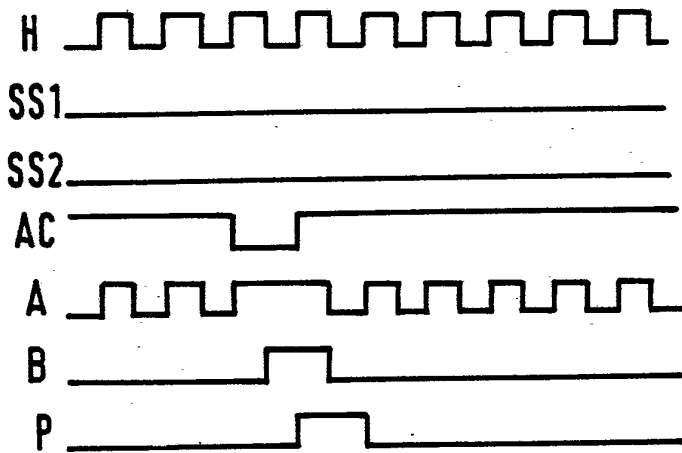


FIG.8C

7/8

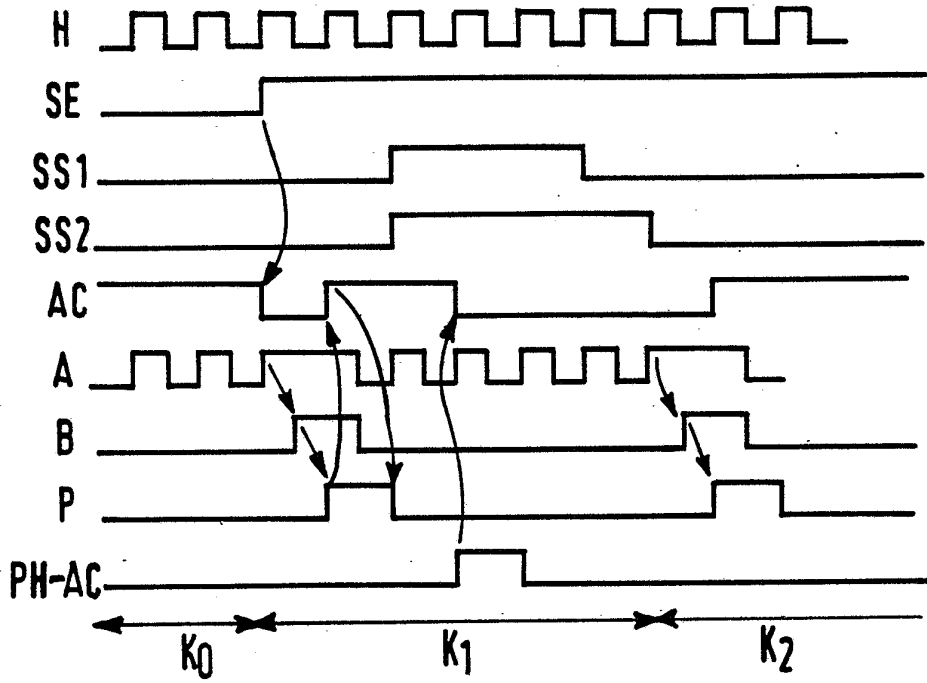


FIG. 8D

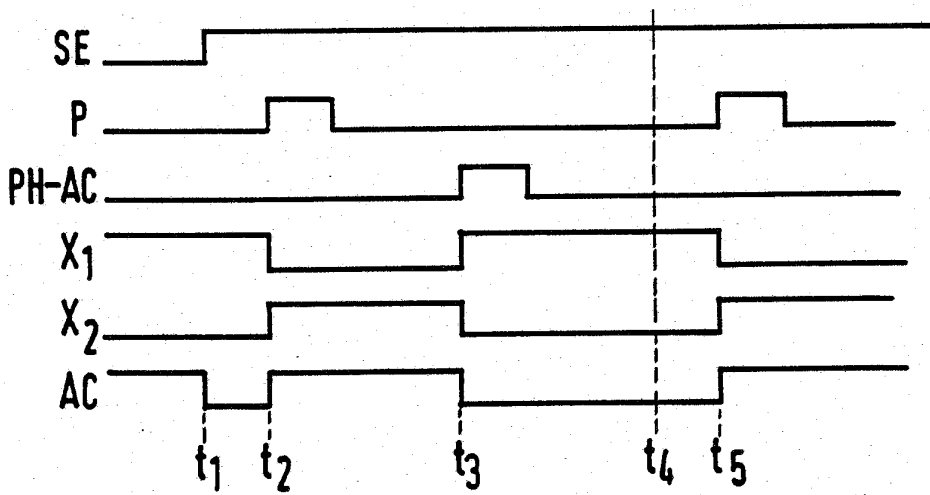


FIG. 8E

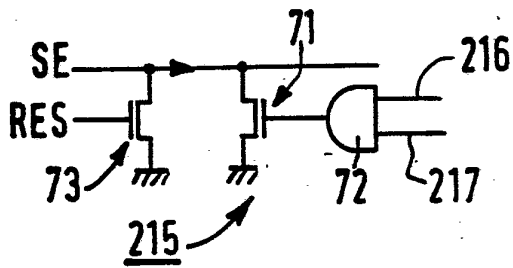


FIG.9A

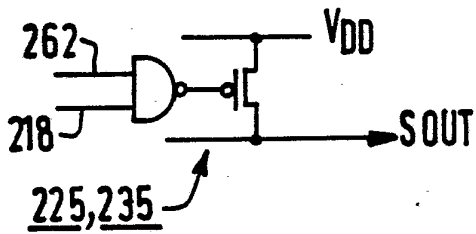


FIG.9B

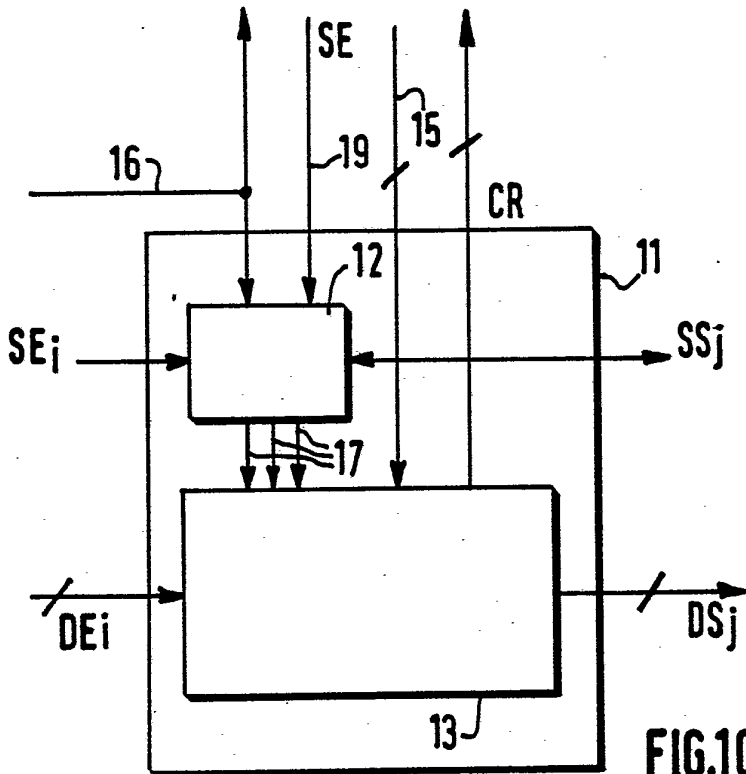


FIG.10