湖南大学

HUNAN UNIVERSITY

RISC-V 基本指令集模拟器 设计与实现

班级: 智能 1602

学号: 201608010723

姓名: 施园

一、实验目的

完成一个模拟 RISC-V 的基本整数指令集 RV32 的模拟器设计

二、实验要求

- 1、硬件设计采用 VHDL 或 Verilog 语言,软件设计采用 C/C++或 SystemC 语言,其它语言例如 Chisel、MyHDL 等也可选。
- 2、实验报告采用 markdown 语言,或者直接上传 PDF 文档
- 3、实验最终提交所有代码和文档。

三、实验过程

因为在暑假的时候做过相似的工作,所以本次实验相对顺利一些。在本工作中采用基本指令集 47 条指令中的 5 条,分别为 FENCE.I,EBREAK,CSRRS,CSRRWI,CSRRCI。FENCE.I 指令在 CPU 乱序执行的时候生效,相当于单周期的 nop 指令,EBREAK 指令是跳转到系统约定好的调试入口地址,在本次模拟中将调试入口地址设置为 4。

根据 cpu 执行指令的顺序: 1、取指 2、译码 3、执行(包含运算和写回),模拟器设计如下:

```
while(c != 'n') {
    cout << "Registers bofore executing the instruction @0x" << std::hex << PC << endl;
    showRegs();
    IR = readWord(PC);
   NextPC = PC + WORDSIZE;
   decode(IR);
    switch(opcode) {
        case LUI:
            cout << "Do LUI" << endl;
            R[rd] = Imm31_12UtypeZeroFilled;
            break:
        case AUIPC:
            cout << "Do AUIPC" << endl;
            cout << "PC = " << PC << endl;
            cout << "Imm31_12UtypeZeroFilled = " << Imm31_12UtypeZeroFilled << endl;</pre>
            R[rd] = PC + Imm31_12UtypeZeroFilled;
            break;
        case JAL:
            cout << "Do JAL" << endl;
            R[rd]=PC+4;
            NextPC = PC+ Imm20_1JtypeSignExtended;
            break:
        case JALR:
            cout <<"DO JALR"<<endl;
            R[rd]=PC+4;
            NextPC=R[rs1]+Imm20_1JtypeSignExtended;
            break:
        case BRANCH:
            switch(funct3) {
                case BEQ:
                    cout <<"DO BEQ"<<endl;
                  break;
               case BNE:
                  cout <<"Do BNE "<<endl;
                  if(src1!=src2){
                      NextPC = PC + Imm12_1BtypeSignExtended;
                  break;
               case BLT:
                  cout <<"Do BLT"<<endl;
                  if((int)src1<(int)src2){</pre>
                      NextPC = PC + Imm12_1BtypeSignExtended;
                  break;
               case BGE:
                  cout <<"Do BGE"<<endl;
                  if((int)src1 >= (int)src2)
NextPC = PC + Imm12_1BtypeSignExtended;
                  break;
               case BLTU:
                   cout <<"Do BLTU"<<endl;
                  if(src1<src2){
                      NextPC=PC+Imm12_1BtypeSignExtended;
                  break;
               case BGEU:
                  cout << "Do BGEU" << endl;
                  if(src1>=src2){
                  NextPC=PC+Imm12_1BtypeSignExtended;
```

break;

```
break;
case LOAD:
    switch(funct3) {
        case LB:
            cout <<"DO LB"<<endl:
            unsigned int LB_LH, LB_LH_UP;
cout << "LB Address is: " << src1+Imm11_0ItypeSignExtended << endl;</pre>
            LB_LH=readByte(src1+Imm11_0ItypeSignExtended);
            LB_LH_UP=LB_LH>>7;
            if(LB_LH_UP==1){
            LB_LH=0xffffff00 & LB_LH;
            }else{
            LB_LH=0x000000ff & LB_LH;
            R[rd]=LB_LH;
            break;
        case LH:
            cout << "Do LH " << endl;
            unsigned int temp_LH,temp_LH_UP;
            temp_LH=readHalfWord(src1+Imm11_0ItypeSignExtended);
            temp_LH_UP=temp_LH>>15;
            if(temp_LH_UP==1){
                temp_LH=0xffff0000 | temp_LH;
            }else{
                temp_LH=0x0000ffff & temp_LH;
            R[rd]=temp_LH;
            break;
        case LW:
            cout << "Do LW" << endl;
             cout << "ERROR: Unknown funct3 in STORE instruction " << IR << endl;
    break;
case ALUIMM:
    switch(funct3) {
        case ADDI:
             cout << "Do ADDI" << endl;
             R[rd]=src1+Imm11_0ItypeSignExtended;
            break;
        case SLTI:
             cout << "Do SLTI" << endl;
             if(src1<Imm11_0ItypeSignExtended)</pre>
                 R[rd] = 1;
             else
                 R[rd] = 0;
             break;
        case SLTIU:
             cout << "Do SLTIU" << endl;
             if(src1<(unsigned int)Imm11_0ItypeSignExtended)</pre>
                R[rd] = 1;
             else
                 R[rd] = 0;
             break;
        case XORI:
             cout <<"Do XORI" << endl;
             R[rd]=(Imm11_0ItypeSignExtended)^R[rs1];
             break;
        case ORI:
             cout<<"Do ORI"<<endl;
             R[rd]=R[rs1] | Imm11_0ItypeSignExtended;
             break;
```

```
default:
            cout << "ERROR: Unknown funct3 in ALUIMM instruction " << IR << endl;
    break:
case ALURRR:
    switch(funct3) {
        case ADDSUB:
            switch(funct7) {
                 case ADD:
                     cout << "Do ADD" << endl;
                     R[rd]=R[rs1]+R[rs2];
                 case SUB:
                     cout << " Do SUB" << endl;
                     R[rd]=R[rs1]-R[rs2];
                    break:
                 default:
                     cout << "ERROR: Unknown funct7 in ALURRR ADDSUB instruction " << IR << endl;
         case SLL:
            cout << "DO SLL" << endl;
            unsigned int rsTransform;
             rsTransform=R[rs2]&0x1f;
            R[rd]=R[rs1] << rs Transform;
            cout << "Do SLT " << endl;
            if((int)src1<(int)src2){</pre>
```

对模拟器进行测试(其中操作系统为 windows10)结果如下: 测试输入如下:

- 1, writeWord(0,0x0013ab73);//000000000001 0011 1010 1011 01110011
- 2, writeWord(4,0x0013db73);//000000000001 0011 1101 1011 01110011
- 3、writeWord(8,0x0013fb73);//000000000001 0011 1111 1011 01110011
- 4、writeWord(12,0x0000100f);//00000000000000000000000000001111
- 5、writeWord(16,0x00100073);//000000000001 0000 0000 0000 01110011 其中对应的指令分别为:CSRRS,CSRRWI,CSRRCI,FENCE.I,EBREAK 其中 CSRRS 指令执行如下:

```
do the operation right now PC=0 IR=0 R[0]=0 R[0]=0 R[0]=0 R[7]=0 R[8]=0 R[9]=0 R[10]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]=0 R[0]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]=0 R[0]=0 R[16]=0 R[17]=0 R[18]=0 R[19]=0 R[20]=0 R[21]=0 R[22]=0 R[23]=0 R[24]=0 R[25]=0 R[26]=0 R[27]=0 R[28]=0 R[29]=0 R[30]=0 R[31]=0 R[0]=0 R[10]=0 R[1
```

CSRRWI 指令执行如下:

```
do the operation right now
PC=4 IR=1289075
R[0]=0 R[1]=0 R[2]=0 R[3]=0 R[4]=0 R[5]=0 R[6]=0 R[7]=0 R[8]=0 R[9]=0 R[10]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]
=0 R[16]=0 R[17]=0 R[18]=0 R[19]=0 R[20]=0 R[21]=0 R[22]=0 R[23]=0 R[24]=0 R[25]=0 R[26]=0 R[27]=0 R[28]=0 R[29]=0
R[30]=0 R[31]=0
do CSRRWI and the result is :rd=939
the context of the regs after operation:
PC=8 IR=1301363
R[0]=0 R[1]=0 R[2]=0 R[3]=0 R[4]=0 R[5]=0 R[6]=0 R[7]=0 R[8]=0 R[9]=0 R[10]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]
=0 R[16]=0 R[17]=0 R[18]=0 R[19]=0 R[20]=0 R[21]=0 R[22]=0 R[23]=0 R[24]=0 R[25]=0 R[26]=0 R[27]=0 R[28]=0 R[28]=0 R[29]=0
```

CSRRCI 指令执行如下:

```
continue?(Y/n)
do the operation right now
PC=8 IR=1301363
R[0]=0 R[1]=0 R[2]=0 R[3]=0 R[4]=0 R[5]=0 R[6]=0 R[7]=0 R[8]=0 R[9]=0 R[10]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]
=0 R[16]=0 R[17]=0 R[18]=0 R[19]=0 R[20]=0 R[21]=0 R[22]=0 R[23]=0 R[24]=0 R[25]=0 R[26]=0 R[27]=0 R[28]=0 R[29]=0
R[30]=0 R[31]=0
do CSRRCI and the result is :rd=939
the context of the regs after operation:
PC=12 IR=1309555
R[0]=0 R[1]=0 R[2]=0 R[3]=0 R[4]=0 R[5]=0 R[6]=0 R[7]=0 R[8]=0 R[9]=0 R[10]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]
=0 R[16]=0 R[17]=0 R[18]=0 R[19]=0 R[20]=0 R[21]=0 R[22]=0 R[23]=0 R[24]=0 R[25]=0 R[26]=0 R[27]=0 R[28]=0 R[29]=0
R[30]=0 R[31]=0
```

FENCE.I 指令执行如下:

```
continue?(Y/n)

y

do the operation right now

PC=12 IR=1309555

R[0]=0 R[1]=0 R[2]=0 R[3]=0 R[4]=0 R[5]=0 R[6]=0 R[7]=0 R[8]=0 R[9]=0 R[10]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]

=0 R[16]=0 R[17]=0 R[18]=0 R[19]=0 R[20]=0 R[21]=0 R[22]=0 R[23]=0 R[24]=0 R[25]=0 R[26]=0 R[27]=0 R[28]=0 R[29]=0 R[30]=0 R[31]=0

fence_i, nop

the context of the regs after operation:

PC=16 IR=4111

R[0]=0 R[1]=0 R[2]=0 R[3]=0 R[4]=0 R[5]=0 R[6]=0 R[7]=0 R[8]=0 R[9]=0 R[10]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]

=0 R[16]=0 R[17]=0 R[18]=0 R[19]=0 R[20]=0 R[21]=0 R[22]=0 R[23]=0 R[24]=0 R[25]=0 R[26]=0 R[27]=0 R[28]=0 R[29]=0 R[29]=0 R[20]=0 R[20]
```

EBREAK 执行如下:

```
do the operation right now PC=16 [R=4111]
PC=16 [R=4111]
RC[1]=0 R[3]=0 R[4]=0 R[5]=0 R[6]=0 R[7]=0 R[8]=0 R[9]=0 R[10]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]=0 R[16]=0 R[17]=0 R[18]=0 R[19]=0 R[20]=0 R[20]=0 R[20]=0 R[23]=0 R[24]=0 R[25]=0 R[26]=0 R[27]=0 R[28]=0 R[29]=0 R[30]=0 R[31]=0
RC[30]=0 R[31]=0 R[31]=0 R[4]=0 R[5]=0 R[6]=0 R[7]=0 R[8]=0 R[9]=0 R[10]=0 R[11]=0 R[12]=0 R[13]=0 R[14]=0 R[15]=0 R[16]=0 R[17]=0 R[18]=0 R[19]=0 R[20]=0 R[29]=0 R[20]=0 R[30]=0 R[31]=0
RC[30]=0 R[30]=0
RC[30]=0 R[30]=0 R[3
```

四、分析和总结

从测试记录可以看到,模拟器实现了对二进制指令文件的读入,指令功能的模拟,CPU 以及存储器状态的输出。综上所述,所编写的模拟器实现了所要求的的功能,完成了实验目标。