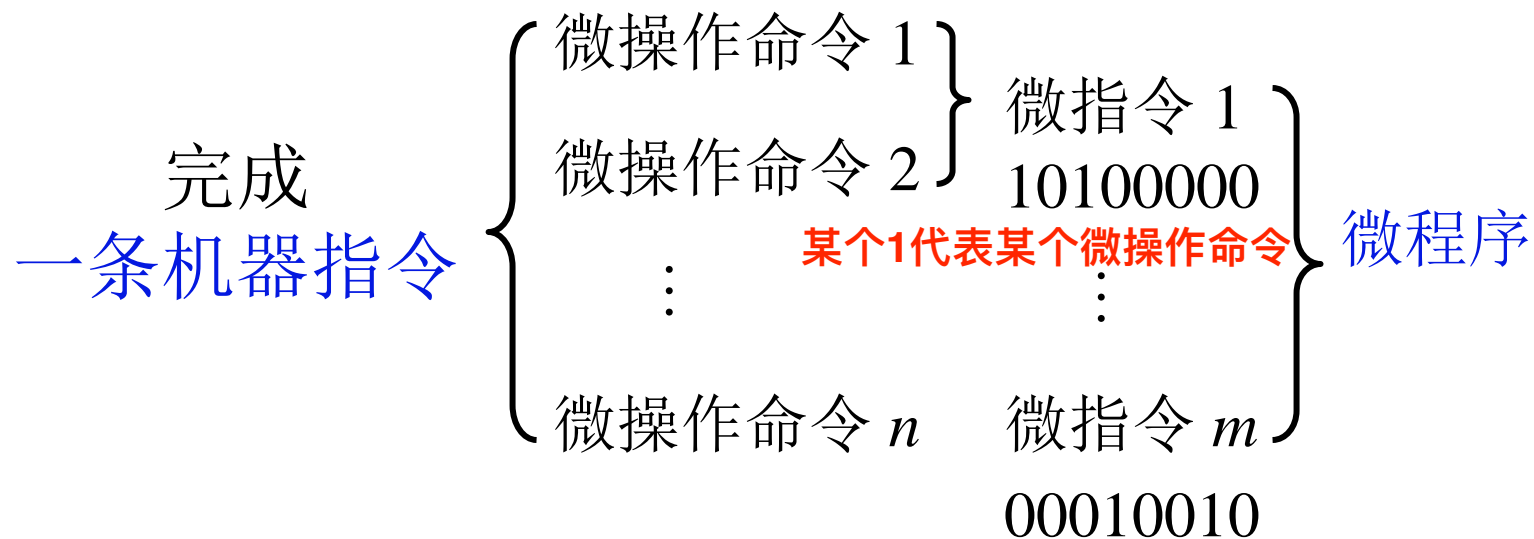


10.2 微程序设计

修改容易

一、微程序设计思想的产生

1951 英国剑桥大学教授 Wilkes



一条机器指令对应一个微程序 存入 ROM

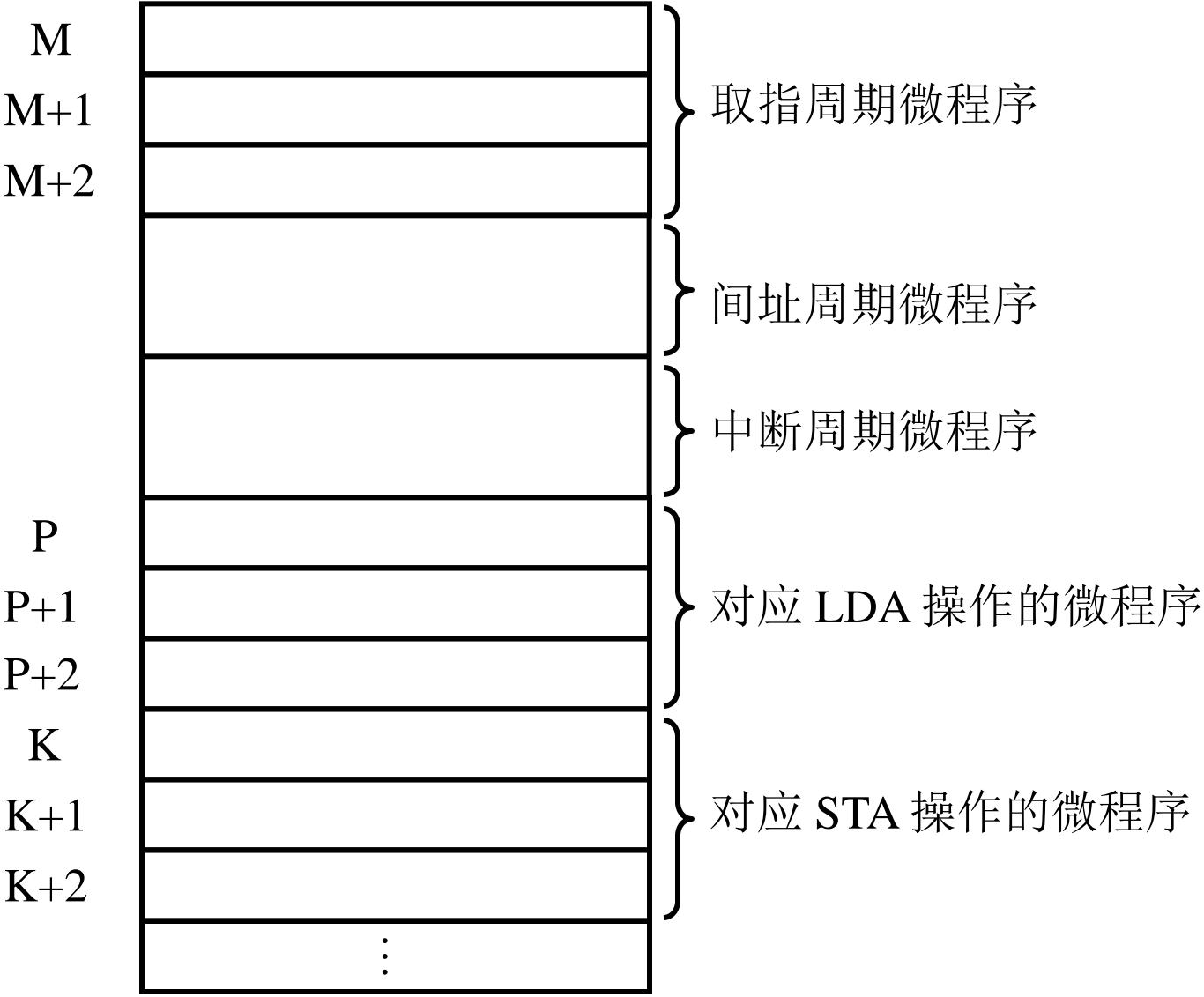
存储逻辑

二、微程序控制单元框图及工作原理

10.2

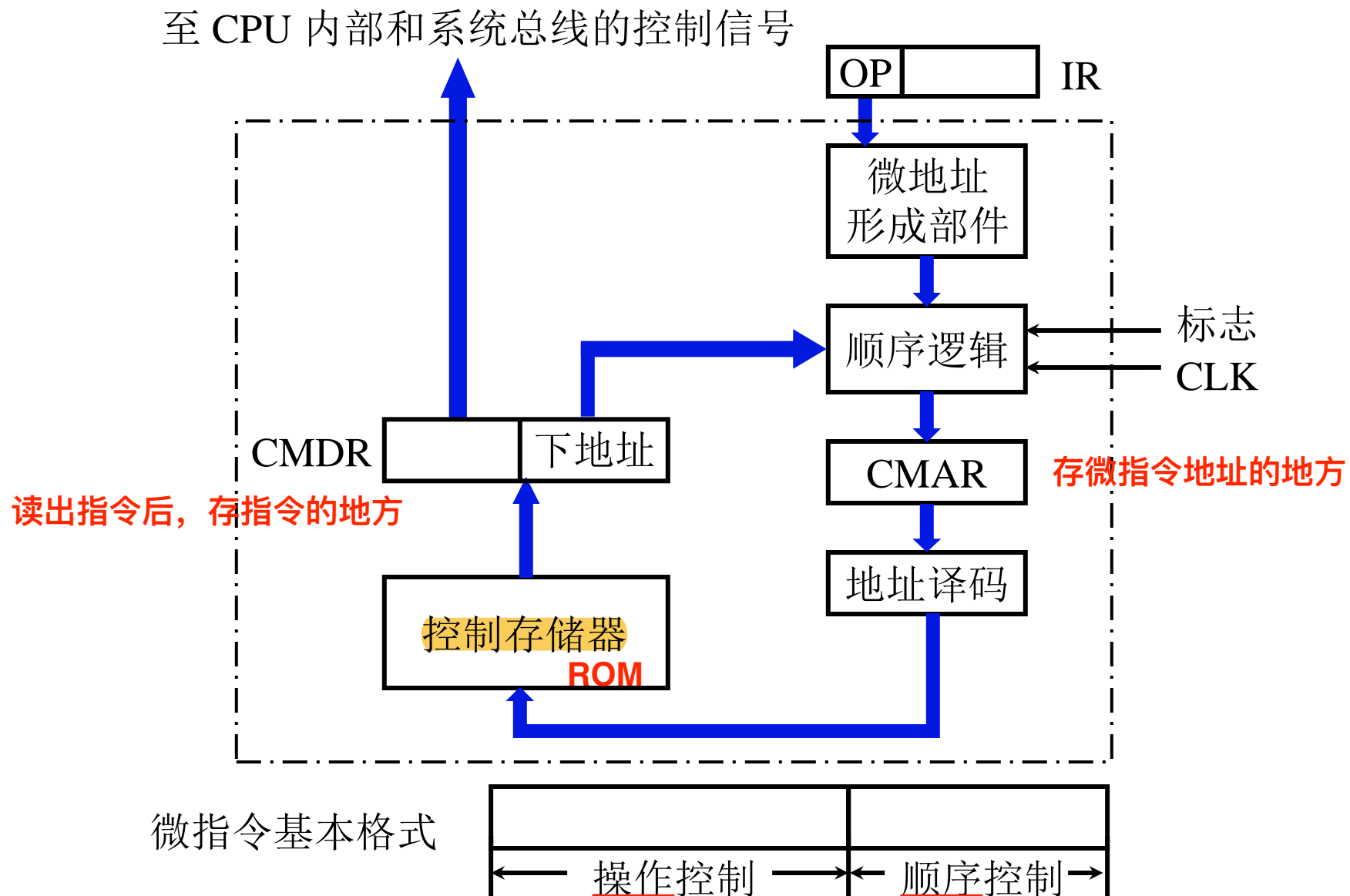
1. 机器指令对应的微程序

控制存储器的存储单元

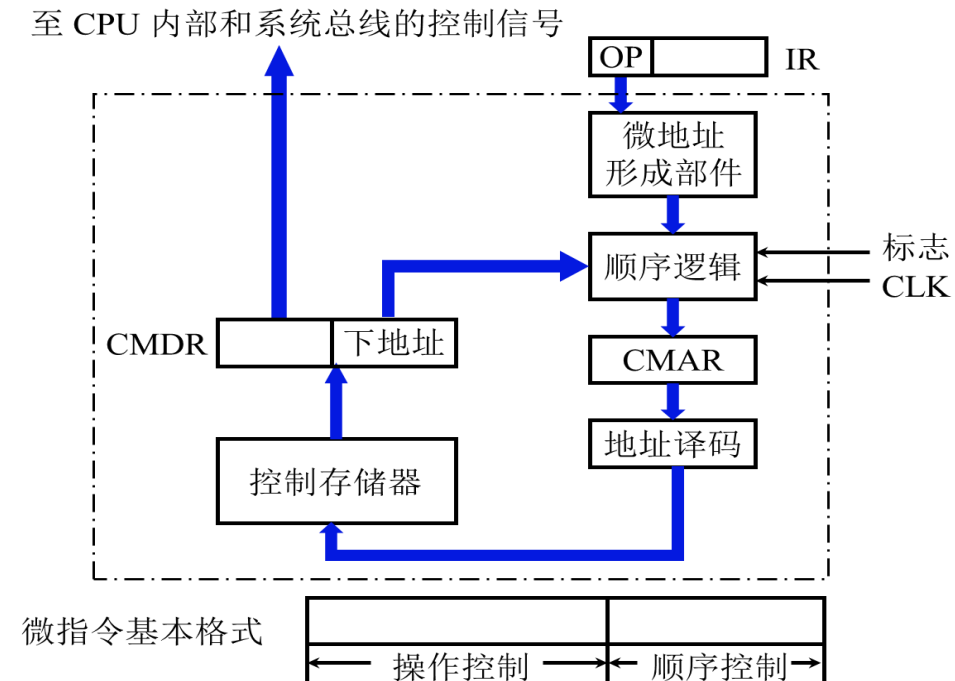
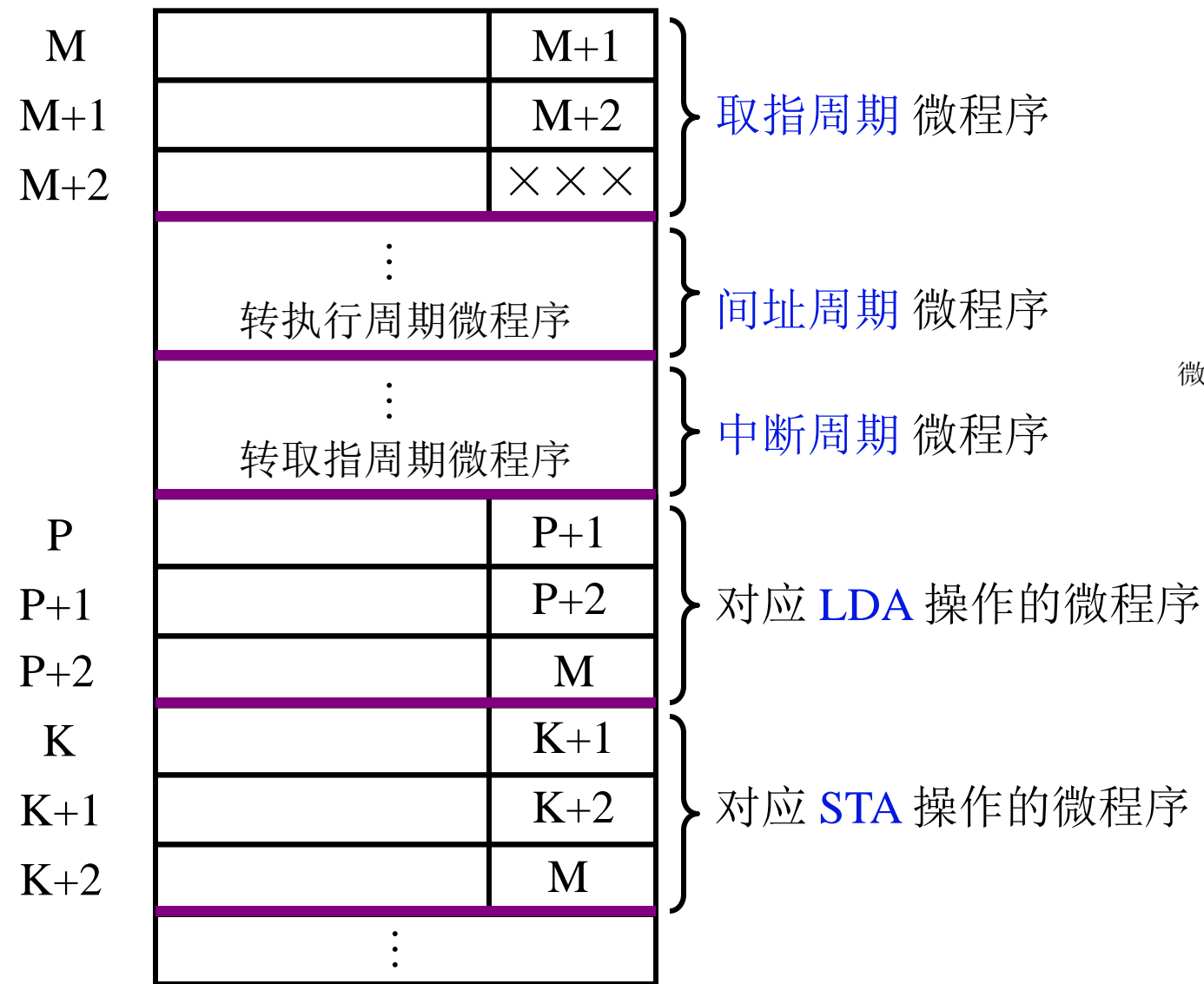


2. 微程序控制单元的基本框图

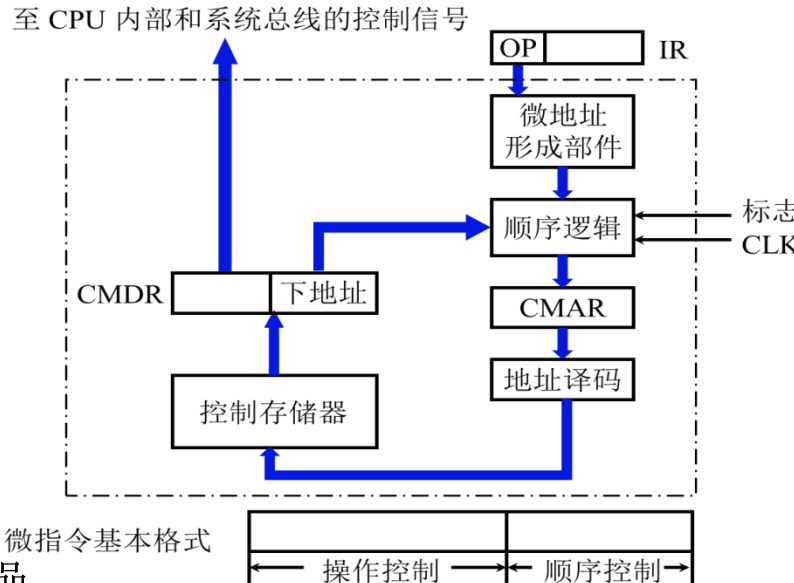
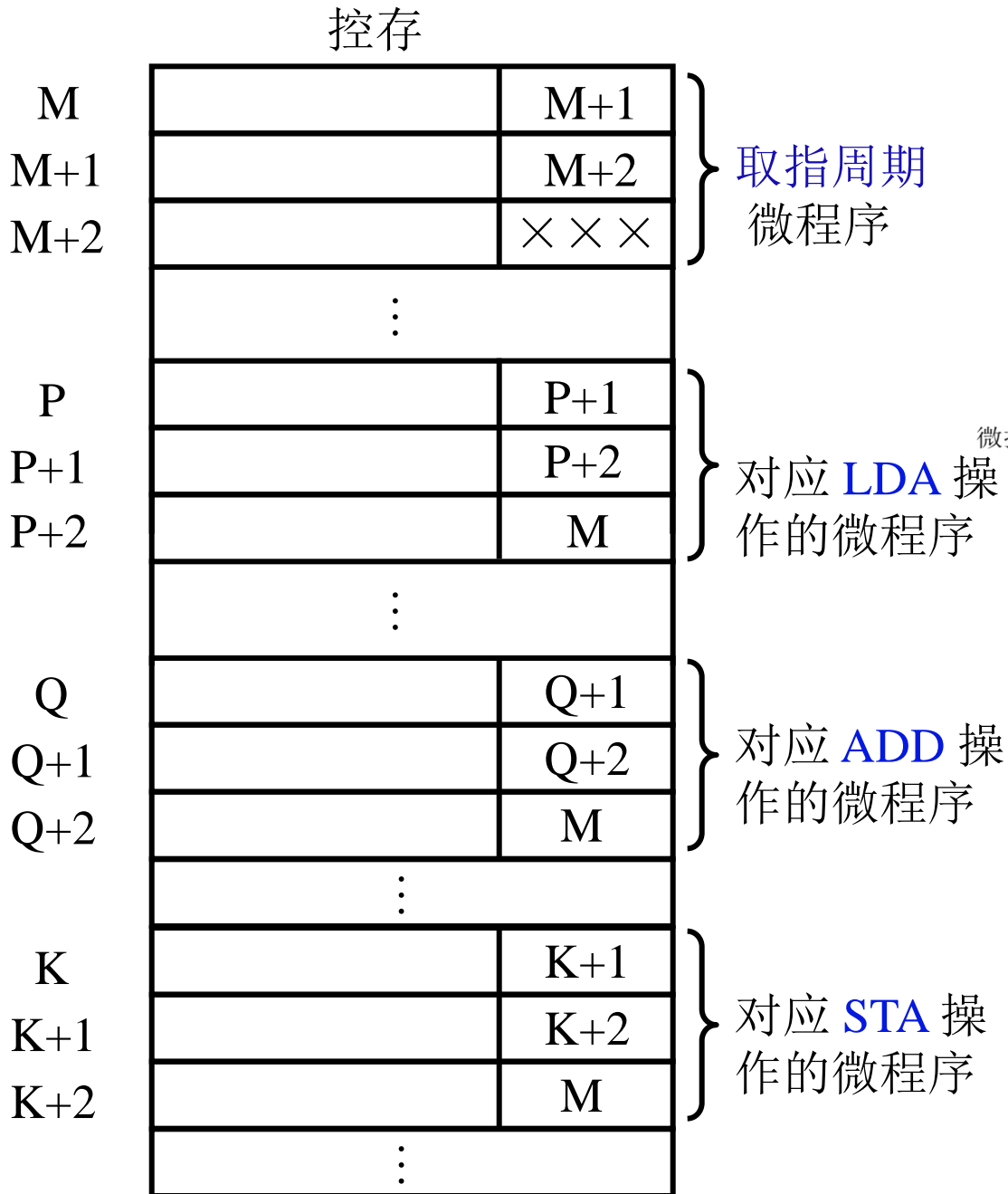
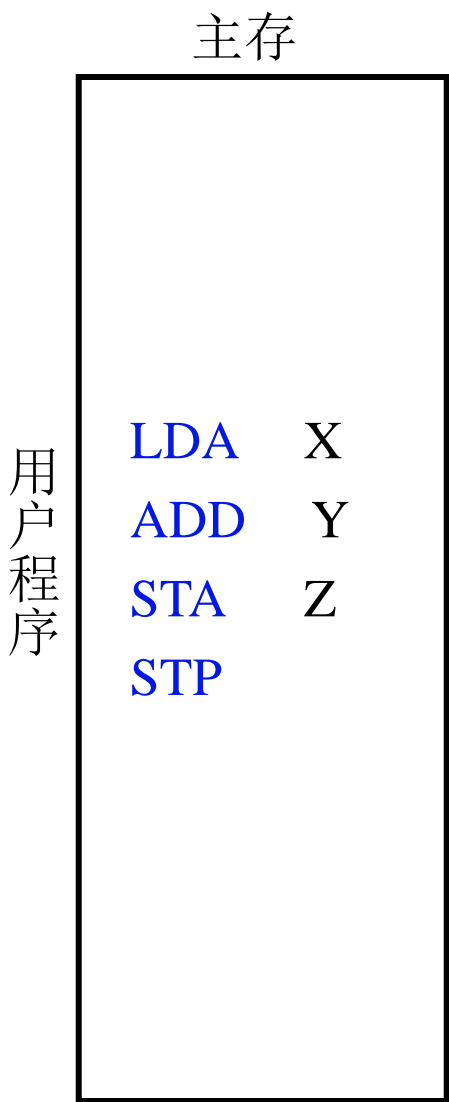
10.2



二、微程序控制单元框图及工作原理



3. 工作原理



3. 工作原理

(1) 取指阶段 执行取指微程序

$M \rightarrow CMAR$

$CM(CMAR) \rightarrow CMDR$

由 CMDR 发命令
形成下条微指令地址 $M + 1$

$Ad(CMDR) \rightarrow CMAR$

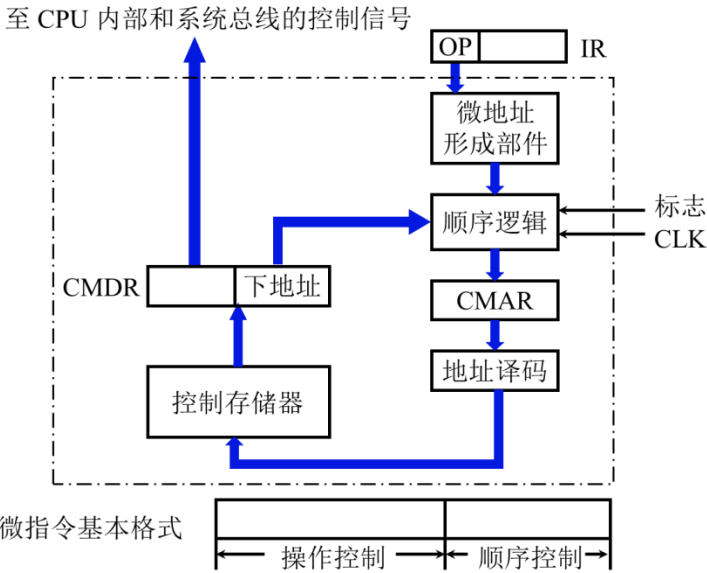
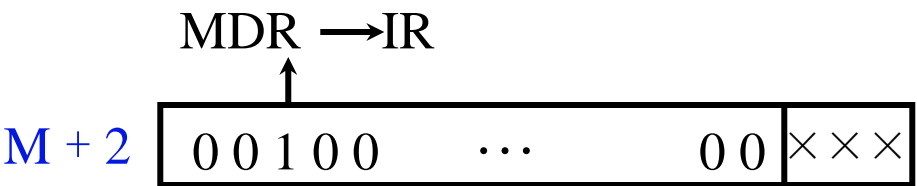
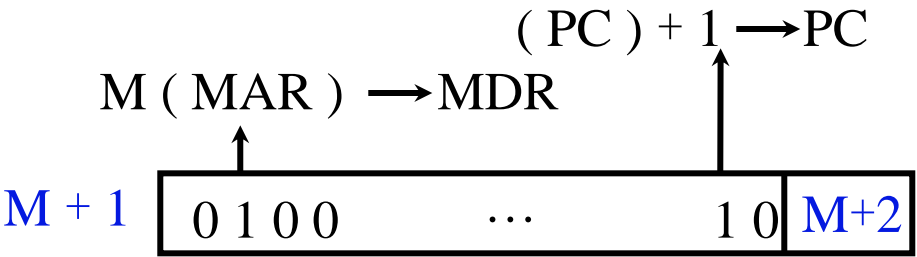
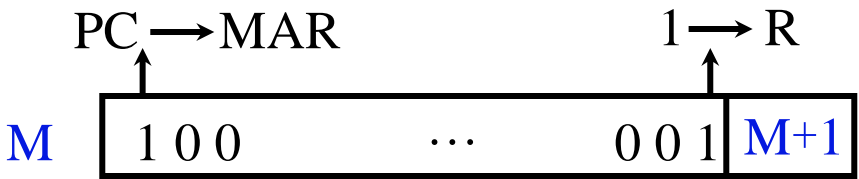
$CM(CMAR) \rightarrow CMDR$

由 CMDR 发命令
形成下条微指令地址 $M + 2$

$Ad(CMDR) \rightarrow CMAR$

$CM(CMAR) \rightarrow CMDR$

由 CMDR 发命令



(2) 执行阶段 执行 LDA 微程序

10.2

$OP(IR) \rightarrow \text{微地址形成部件} \rightarrow \text{CMAR} \quad (P \rightarrow \text{CMAR})$

$CM(CMAR) \rightarrow \text{CMDR}$

由 CMDR 发命令

$Ad(CMDR) \rightarrow \text{地址} \rightarrow \text{CMAR}$

$CM(CMAR) \rightarrow \text{CMDR}$

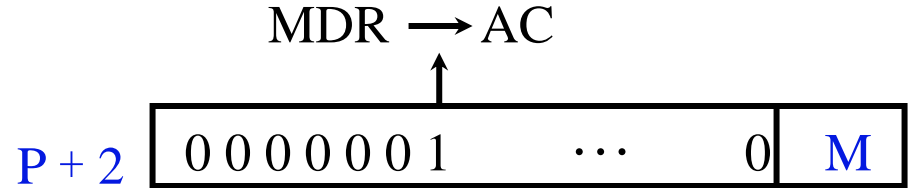
由 CMDR 发命令

$Ad(CMDR) \rightarrow \text{地址} \rightarrow \text{CMAR}$

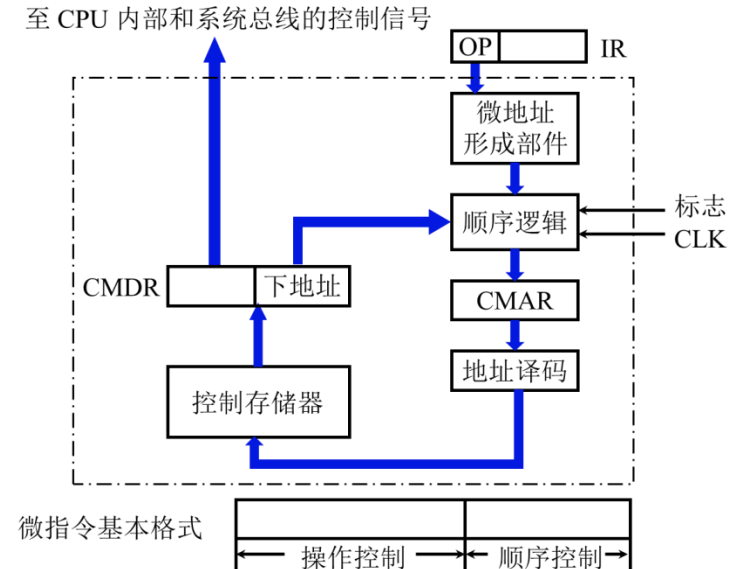
$CM(CMAR) \rightarrow \text{CMDR}$

由 CMDR 发命令

$Ad(CMDR) \rightarrow \text{地址} \rightarrow \text{CMAR}$



$(M \rightarrow \text{CMAR})$



10.2

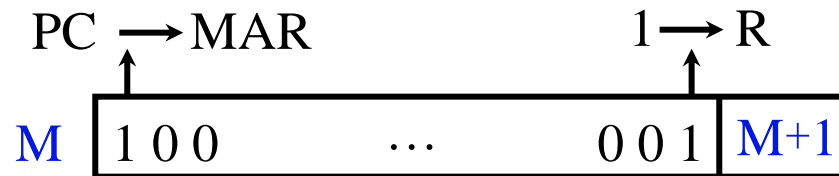
(3) 取指阶段 执行取指微程序

$M \rightarrow \text{CMAR}$

$\text{CM}(\text{CMAR}) \rightarrow \text{CMDR}$

由 CMDR 发命令

⋮



全部微指令存在 CM 中，程序执行过程中 只需读出

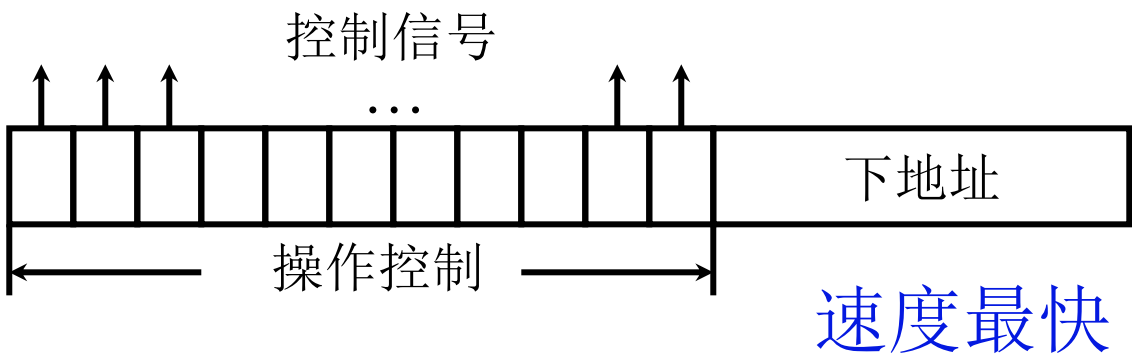
关键 ➤ 微指令的 操作控制字段如何形成微操作命令

➤ 微指令的 后续地址如何形成

三、微指令的编码方式（控制方式）

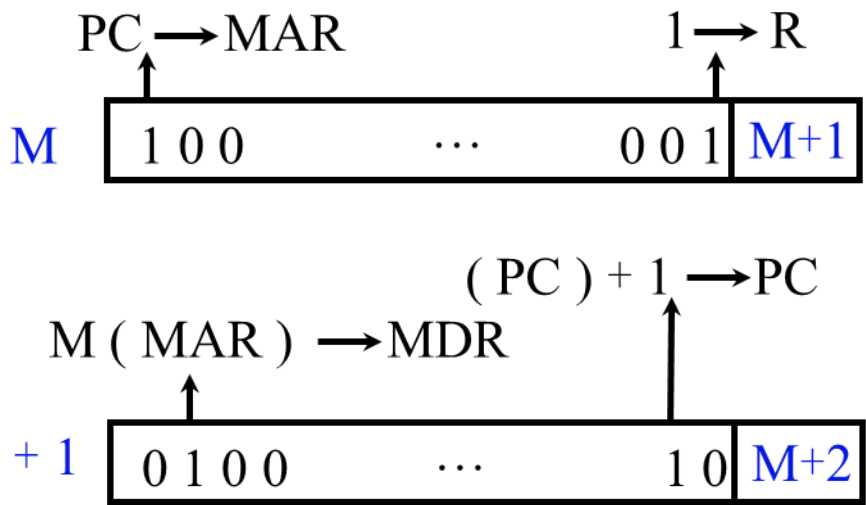
1. 直接编码（直接控制）方式

在微指令的操作控制字段中，
每一位代表一个微操作命令



速度最快

某位为 “1” 表示该控制信号有效

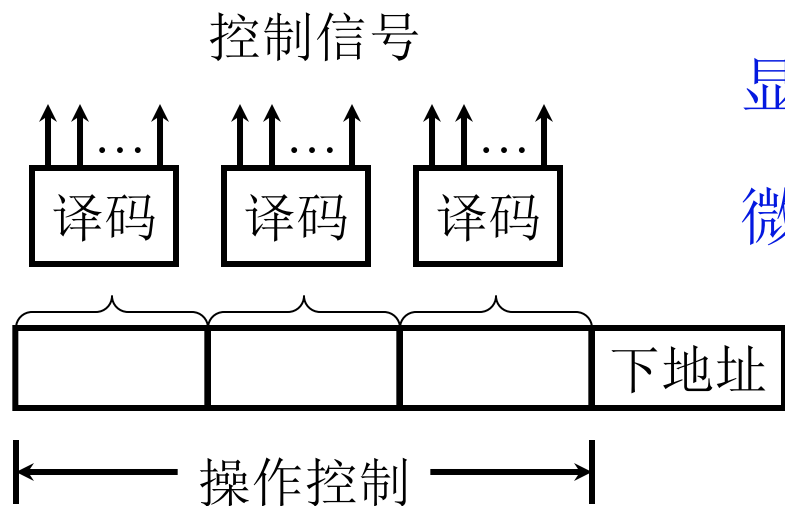


2. 字段直接编码方式

10.2

将微指令的控制字段分成若干 “段”，

每段经译码后发出控制信号



显式编码

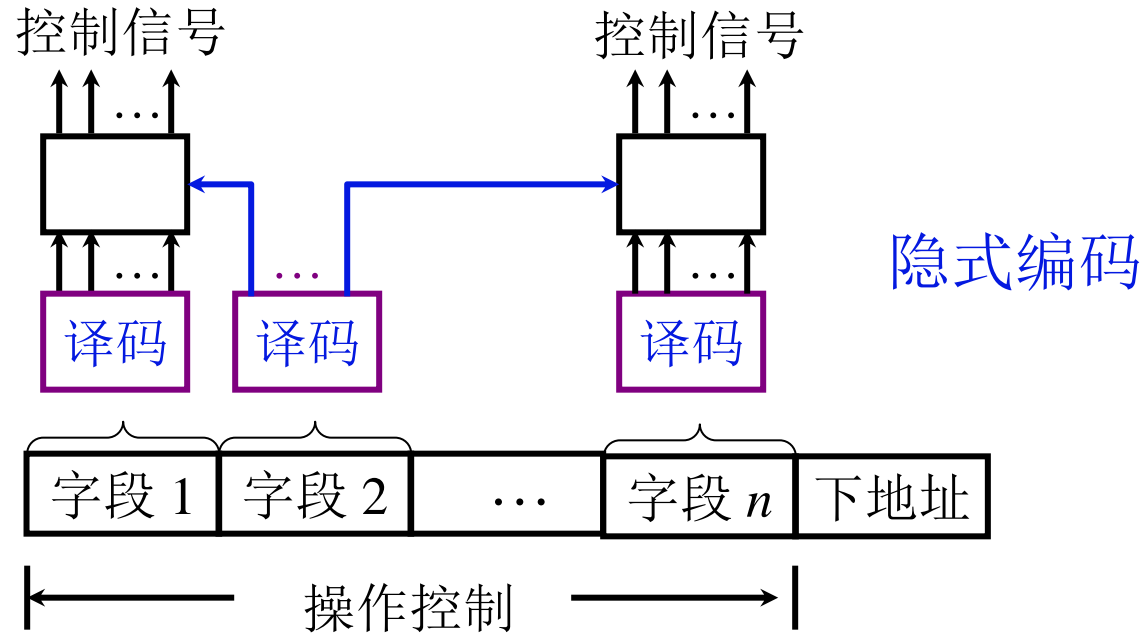
微程序执行速度较慢

每个字段中的命令是 互斥 的

缩短 了微指令 字长，增加 了译码 时间

3. 字段间接编码方式

10.2



4. 混合编码

直接编码和字段编码（直接和间接）混合使用

5. 其他

四、微指令序列地址的形成

- 1. 微指令的 下地址字段 指出
- 2. 根据机器指令的 操作码 形成
- 3. 增量计数器

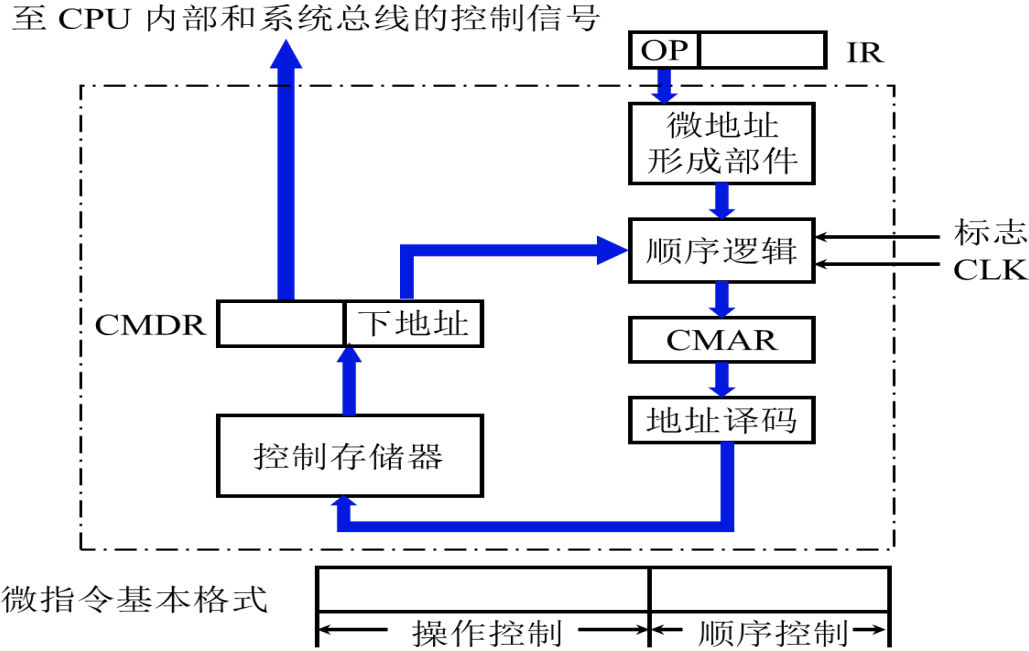
$(CMAR) + 1 \rightarrow CMAR$

4. 分支转移

操作控制字段	转移方式	转移地址
--------	------	------

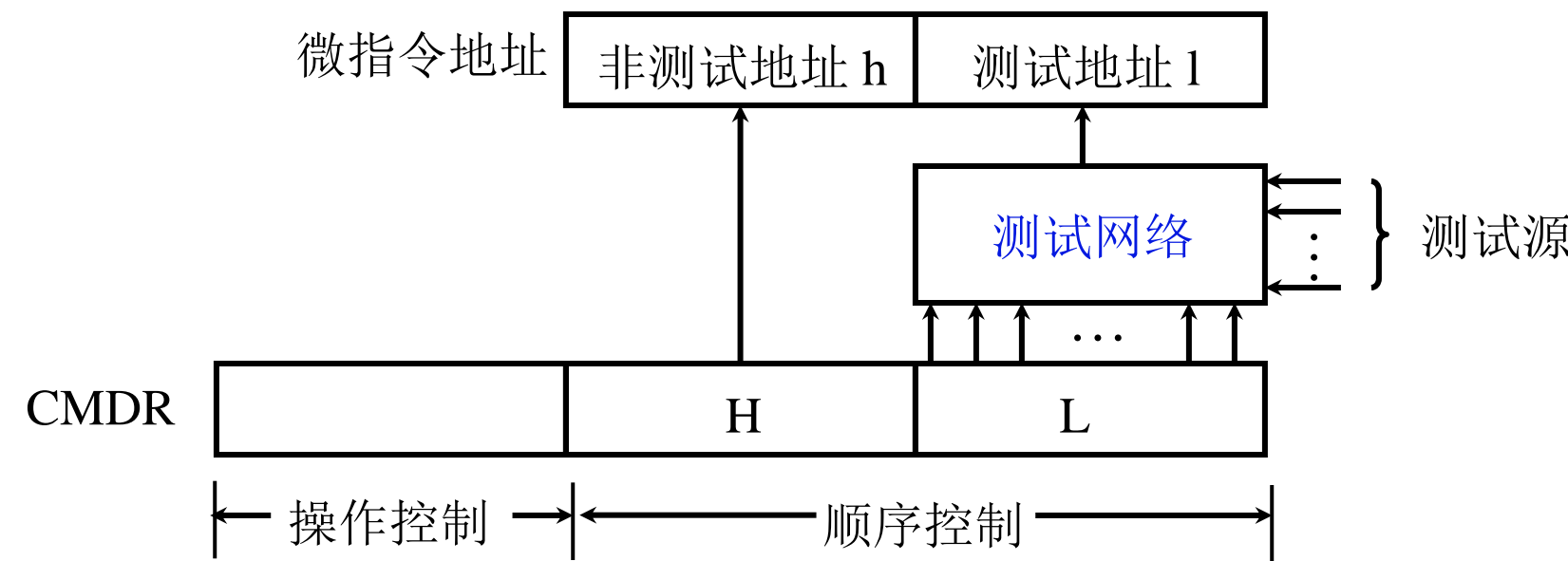
转移方式 指明判别条件

转移地址 指明转移成功后的去向



5. 通过测试网络

10.2

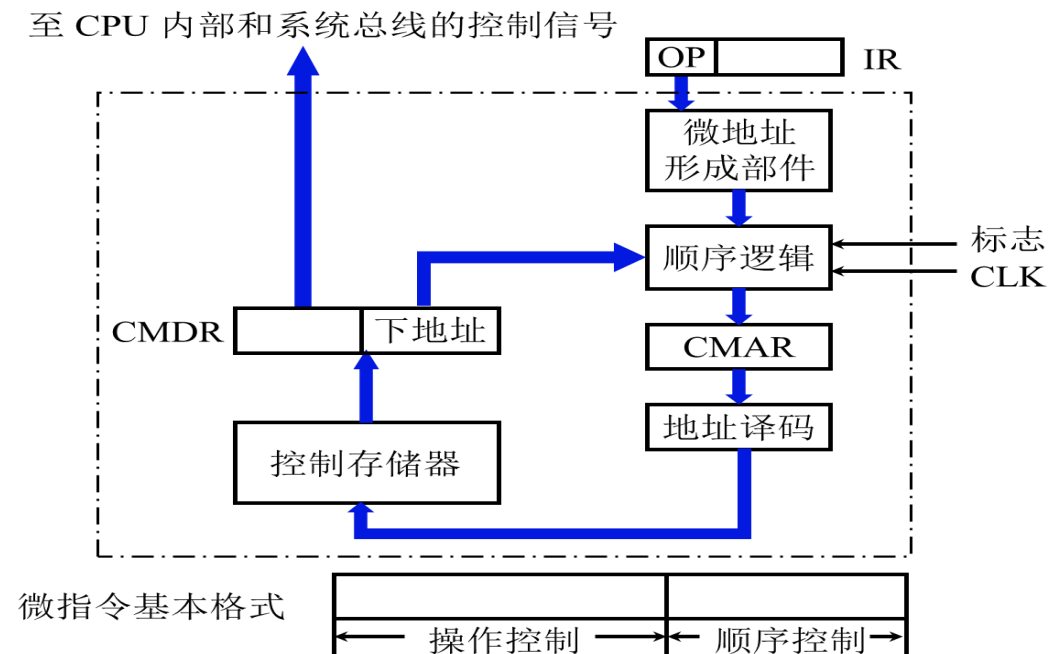
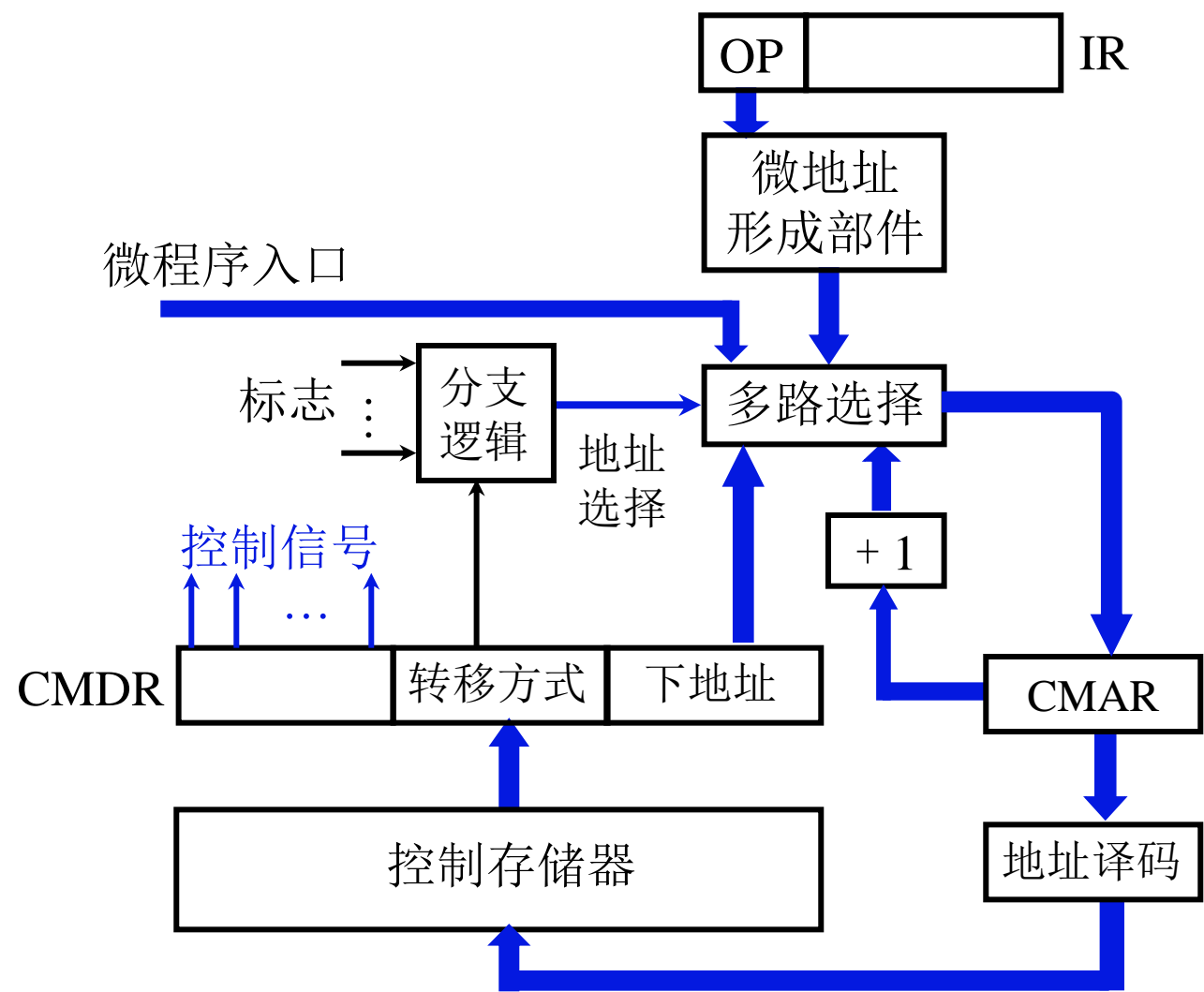


6. 由硬件产生微程序入口地址

第一条微指令地址 由专门 硬件 产生

中断周期 由 硬件 产生 中断周期微程序首地址

7. 后续微指令地址形成方式原理图



五、微指令格式

10.2

1. 水平型微指令

一次能定义并执行多个并行操作

如 直接编码、字段直接编码、字段间接编码、
直接和字段混合编码

2. 垂直型微指令

类似机器指令操作码 的方式

由微操作码字段规定微指令的功能

3. 两种微指令格式的比较

- (1) 水平型微指令比垂直型微指令 并行操作能力强，
灵活性强
- (2) 水平型微指令执行一条机器指令所要的
微指令 数目少，速度快
- (3) 水平型微指令 用较短的微程序结构换取较长的
微指令结构
- (4) 水平型微指令与机器指令 差别大

六、静态微程序设计和动态微程序设计

静态 微程序无须改变，采用 ROM

动态 通过 改变微指令 和 微程序 改变机器指令，
有利于仿真，采用 EPROM

七、毫微程序设计

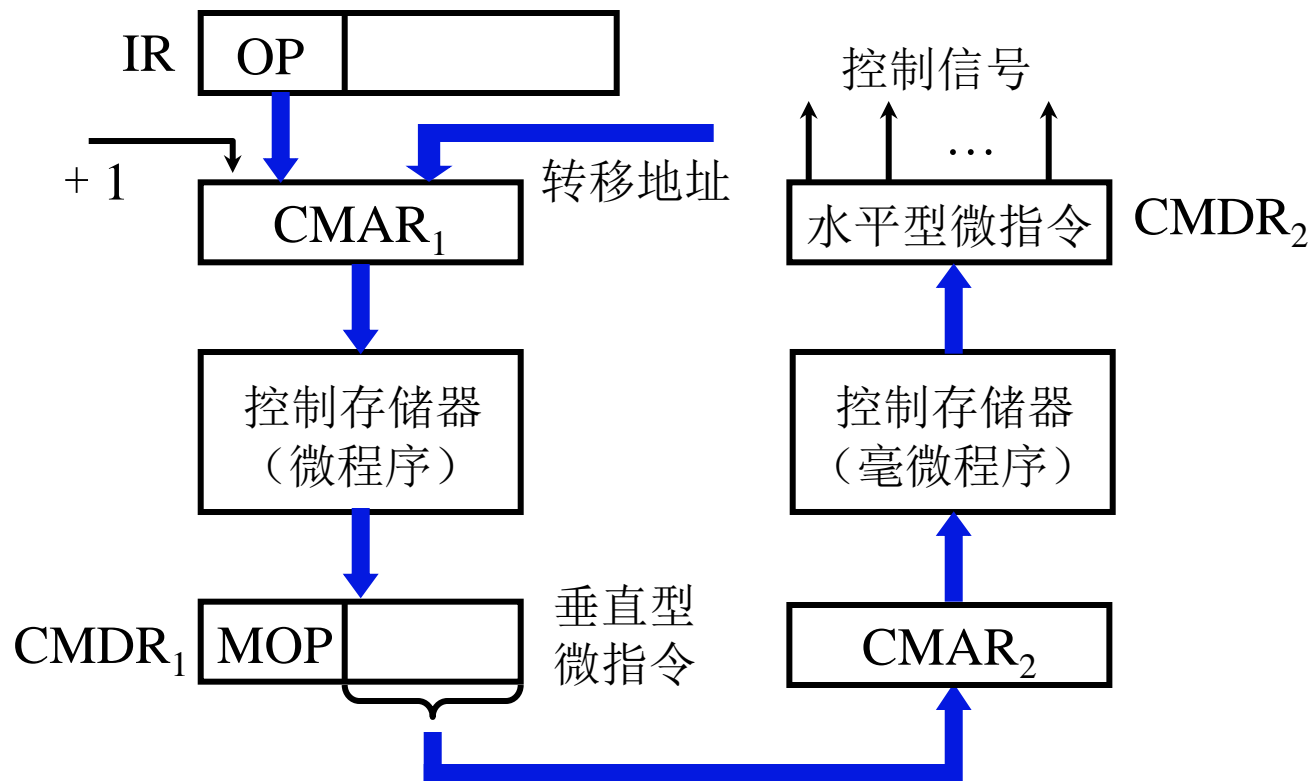
1. 毫微程序设计的基本概念

微程序设计 用 微程序解释机器指令

毫微程序设计 用 毫微程序解释微指令

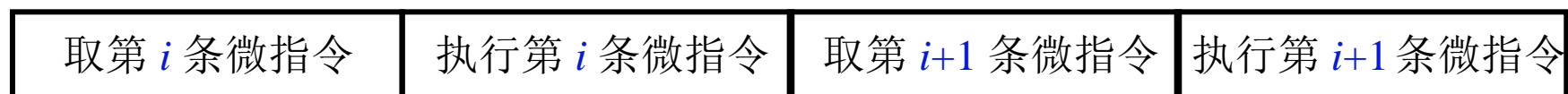
毫微指令与微指令 的关系好比 微指令与机器指令 的关系

2. 毫微程序控制存储器的基本组成 10.2

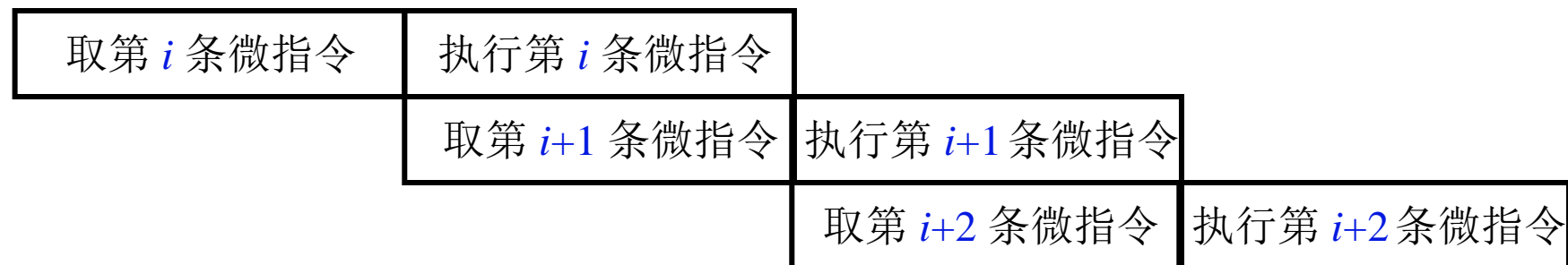


八、串行微程序控制和并行微程序控制 10.2

串行 微程序控制



并行 微程序控制



九、微程序设计举例

10.2

1. 写出对应机器指令的微操作及节拍安排

假设 CPU 结构与组合逻辑相同

(1) 取指阶段微操作分析 3 条微指令

T_0 $PC \rightarrow MAR$ $1 \rightarrow R$

T_1 $M(MAR) \rightarrow MDR$ $(PC) + 1 \rightarrow PC$

T_2 $MDR \rightarrow IR$ $OP(IR) \rightarrow$ 微地址形成部件

若需考虑如何安排这条微指令？

则取指操作需 3 条微指令
 $Ad(CMDR) \rightarrow CMAR$

$OP(IR) \rightarrow$ 微地址形成部件 $\rightarrow CMAR$

(2) 取指阶段的微操作及节拍安排

考虑到需要 形成后续微指令的地址

T_0 $PC \longrightarrow MAR$ $1 \longrightarrow R$

T_1 $Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR$

T_2 $M (MAR) \longrightarrow MDR$ $(PC)+1 \longrightarrow PC$

T_3 $Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR$

T_4 $MDR \longrightarrow IR$ $OP (IR) \longrightarrow$ 微地址形成部件

T_5 $OP (IR) \longrightarrow$ 微地址形成部件 $\longrightarrow CMAR$

(3) 执行阶段的微操作及节拍安排

10.2

考虑到需形成后续微指令的地址

取指微程序的入口地址 M
由微指令下地址字段指出

- 非访存指令

- ① CLA 指令

$$T_0 \quad 0 \longrightarrow AC$$

$$T_1 \quad Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR$$

- ② COM 指令

$$T_0 \quad \overline{AC} \longrightarrow AC$$

$$T_1 \quad Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR$$

③ SHR 指令

$$T_0 \quad L(AC) \longrightarrow R(AC) \quad AC_0 \longrightarrow AC_0$$

$$T_1 \quad \text{Ad}(\text{CMDR}) \longrightarrow \text{CMAR}$$

④ CSL 指令

$$T_0 \quad R(AC) \longrightarrow L(AC) \quad AC_0 \longrightarrow AC_n$$

$$T_1 \quad \text{Ad}(\text{CMDR}) \longrightarrow \text{CMAR}$$

⑤ STP 指令

$$T_0 \quad 0 \longrightarrow G$$

$$T_1 \quad \text{Ad}(\text{CMDR}) \longrightarrow \text{CMAR}$$

• 访存指令

10.2

⑥ ADD 指令

T_0 $\text{Ad}(\text{IR}) \longrightarrow \text{MAR}$ $1 \longrightarrow \text{R}$
 T_1 $\text{Ad}(\text{CMDR}) \longrightarrow \text{CMAR}$
 T_2 $\text{M}(\text{MAR}) \longrightarrow \text{MDR}$
 T_3 $\text{Ad}(\text{CMDR}) \longrightarrow \text{CMAR}$
 T_4 $(\text{AC}) + (\text{MDR}) \longrightarrow \text{AC}$
 T_5 $\text{Ad}(\text{CMDR}) \longrightarrow \text{CMAR}$

⑦ STA 指令

T_0 $\text{Ad}(\text{IR}) \longrightarrow \text{MAR}$ $1 \longrightarrow \text{W}$
 T_1 $\text{Ad}(\text{CMDR}) \longrightarrow \text{CMAR}$
 T_2 $\text{AC} \longrightarrow \text{MDR}$
 T_3 $\text{Ad}(\text{CMDR}) \longrightarrow \text{CMAR}$
 T_4 $\text{MDR} \longrightarrow \text{M}(\text{MAR})$
 T_5 $\text{Ad}(\text{CMDR}) \longrightarrow \text{CMAR}$

⑧ LDA 指令

10.2

T_0 $\text{Ad (IR)} \longrightarrow \text{MAR}$ $1 \longrightarrow \text{R}$

T_1 $\text{Ad (CMDR)} \longrightarrow \text{CMAR}$

T_2 $\text{M (MAR)} \longrightarrow \text{MDR}$

T_3 $\text{Ad (CMDR)} \longrightarrow \text{CMAR}$

T_4 $\text{MDR} \longrightarrow \text{AC}$

T_5 $\text{Ad (CMDR)} \longrightarrow \text{CMAR}$

• 转移类指令

10.2

⑨ JMP 指令

$$T_0 \quad \text{Ad (IR)} \longrightarrow \text{PC}$$

$$T_1 \quad \text{Ad (CMDR)} \longrightarrow \text{CMAR}$$

⑩ BAN 指令

$$T_0 \quad A_0 \cdot \text{Ad (IR)} + \bar{A}_0 \cdot (\text{PC}) \longrightarrow \text{PC}$$

$$T_1 \quad \text{Ad (CMDR)} \longrightarrow \text{CMAR}$$

全部微操作 20个

微指令 38条

2. 确定微指令格式

10.2

(1) 微指令的编码方式

采用直接控制

(2) 后续微指令的地址形成方式

由机器指令的操作码通过微地址形成部件形成

由微指令的下地址字段直接给出

(3) 微指令字长

由 20 个微操作

确定 操作控制字段 最少 20 位

由 38 条微指令

确定微指令的 下地址字段 为 6 位

微指令字长 可取 $20 + 6 = 26$ 位

(4) 微指令字长的确定

10.2

38 条微指令中有 19 条

是关于后续微指令地址 \longrightarrow CMAR

其中 $\begin{cases} 1 \text{ 条} & \text{OP (IR) } \longrightarrow \text{微地址形成部件} \longrightarrow \text{CMAR} \\ 18 \text{ 条} & \text{Ad (CMDR) } \longrightarrow \text{CMAR} \end{cases}$

若用 Ad (CMDR) 直接送控存地址线

则 省去了输至 CMAR 的时间, 省去了 CMAR

同理 $\text{OP (IR) } \longrightarrow \text{微地址形成部件} \longrightarrow \text{控存地址线}$

可省去 19 条微指令, 2 个微操作

$$38 - 19 = 19$$

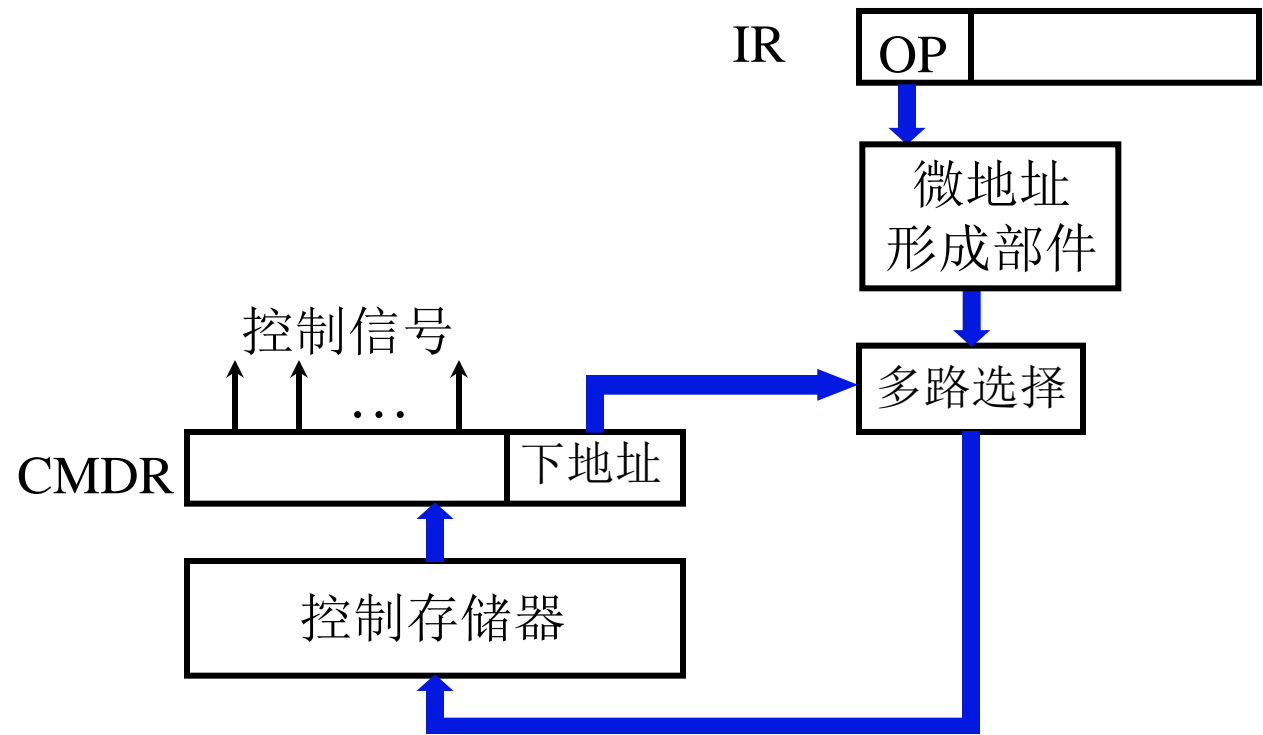
下地址字段最少取 5 位

$$20 - 2 = 18$$

操作控制字段最少取 18 位

(5) 省去了 CMAR 的控制存储器

10.2



考虑留有一定的余量 取操作控制字段 18 位 → 24 位
 下地址字段 5 位 → 6 位 } 共 30 位

(6) 定义微指令操作控制字段每一位的微操作



3. 编写微指令码点

10.2

微程序 名称	微指令 地址 (八进制)	微指令（二进制代码）														
		操作控制字段									下地址字段					
取指		0	1	2	3	4	...	10	...	23	24	25	26	27	28	29
	00	1	1								0	0	0	0	0	1
	01			1	1						0	0	0	0	1	0
	02					1					×	×	×	×	×	×
CLA	03										0	0	0	0	0	0
COM	04										0	0	0	0	0	0
ADD	10		1					1			0	0	1	0	0	1
	11			1							0	0	1	0	1	0
	12										0	0	0	0	0	0
LDA	16		1					1			0	0	1	1	1	1
	17			1							0	1	0	0	0	0
	20										0	0	0	0	0	0

