





Computer Organization & Design 实验与课程设计

实验十二

多周期CPU指令扩展设计

施青松

Asso. Prof. Shi Qingsong College of Computer Science and Technology, Zhejiang University zjsqs@zju.edu.cn

Course Outline



实验目的与实验环境

实验任务

实验原理

实验操作与实现

浙沙人学系统结构与系统软件实验室

实验目的



- 1. 复杂时序电路实现
- 2. 学习CPU优化思想
- 3. 个性化设计探索
- 4. 测试方案的设计
- 5. 测试程序的设计

实验环境



□实验设备

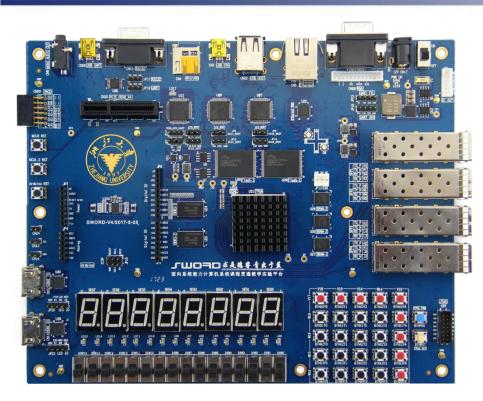
- 1. 计算机(Intel Core i5以上,4GB内存以上)系统
- 2. 计算机软硬件课程贯通教学实验系统(SWORD4.0)
- 3. Xilinx ISE14.7及以上开发工具

□材料

无

计算机软硬件课程贯通教学实验系统





- ▼ 标准接口 支持基本计算机系统实现
 - 12位VGA接口(RGB656)、USB-HID(键盘)
- ▼ 通讯接口 支持数据传输、调试和网络
 - UART接口、10M/100M/1000M以太网、SFP光纤接口
- ▼ **扩展接口** 支持外存、多媒体和个性化设备

MicroSD(TF) 、 PMOD、 HDMI、 Arduino

贯通教学实验平台主要参数

▼ 核心芯片

Xilinx Kintex™-7系列的XC7K325资源:

162,240个, Slice: 25350, 片内存储: 11.7Mb

▼ 存储体系 支持32位存储层次体系结构

6MB SRAM静态存储器: 支持32Data, 16位TAG

512M BDDR3动态存储: 支持32Data 32MB NOR Flash存储: 支持32位Data

▼ 基本接口 支持微机原理、SOC或微处理器简单应用 4×5+1矩阵按键、16位滑动开关、16位LED、8 位七段数码管





系统结构与系统软件实验。

Course Outline



实验目的与实验环境

实验任务

实验原理

实验操作与实现

浙沙人学系统结构与系统软件实验室

实验任务



1. 指令集优化:扩展多周期CPU指令集

■不少于下列指令

R-Type: add, sub, and, or, xor, nor, slt, srl*, jr, jalr, eret*;

I-Type: addi, andi, ori, xori, lui, lw, sw, beq, bne, slti

J-Type: J, Jal;

- 鼓励个性化设计
 - □ 必需兼容基本指令集

2. 设计CPU功能测试方案和测试例程

- ■测试方案与测试程序
- 演示程序: 简单有意义的DEMO
 - □ Project的简化版

Course Outline



实验目的与实验环境

实验任务

实验原理

实验操作与实现

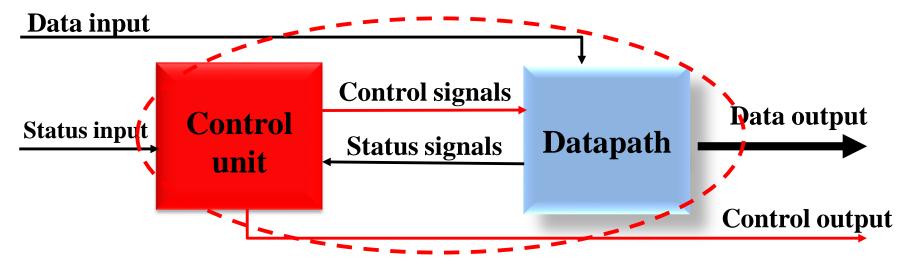
浙沙大学系统结构与系统软件实验室

CPU organization



□ Digital circuit

General circuits that controls logical event with logical gates Hardware



□ Computer organization

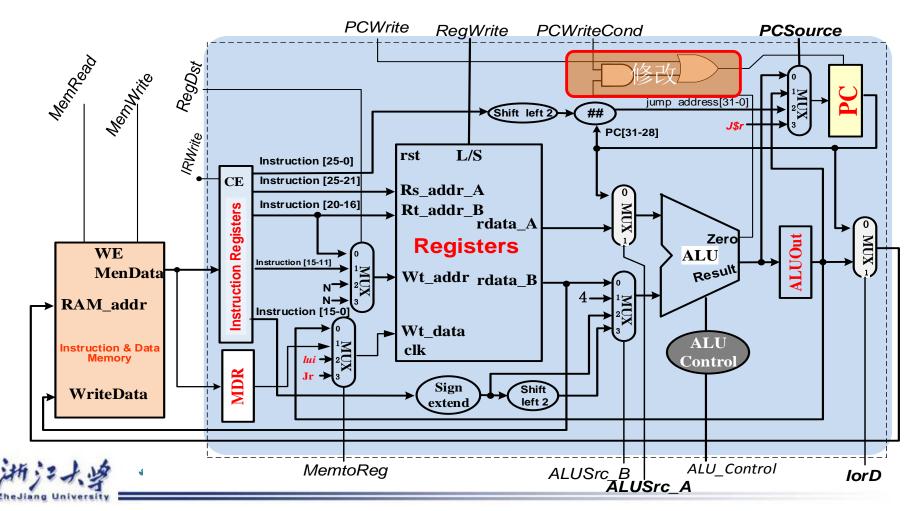
Special circuits that processes logical action with instructions
 -Software



多周期数据通路结构:兼容9-23+指令



- □找出指令的通路: 5+1个MUX
 - 增加或修改了什么通道?



实验12的数据通路模块: MDPath



□重要信号

- 已经预留了Branch
 - Branch: $=1 \rightarrow beq$; $=0 \rightarrow bne$
 - □条件指令指示: PCWriteCond
- ■预留通道控制信号
 - □ **MemtoReg(1:0**): 四选一实验十只用了2路
 - □ **RegDst(1:0**): 四选一实验十只用了2路
 - □ PCSource(1:0): 四选一实验十只用了3路
- 其他信号
 - □ Inst_R: 指令寄存器输出
 - □ PC_Current: 当前PC(PC+4)
 - M_addr: 存储器地址



数据通路接口参考- MDPath.v



```
MDPath (input clk,
     input reset,
                                //外部输入=1
     input MIO ready,
     input IorD,
     input IRWrite,
                                //预留到2位
     input[1:0] RegDst,
     input RegWrite,
     input[1:0]MemtoReg,
                                //预留到2位
     input ALUSrcA,
      input[1:0]ALUSrcB,
                                //4选1控制
     input[1:0]PCSource,
     input PCWrite,
     input PCWriteCond,
     input Branch,
     input[2:0]ALU_operation,
     output[31:0]PC_Current,
     input[31:0]data2CPU,
     output[31:0]Inst,
     output[31:0]data out,
     output[31:0]M addr,
     output zero,
     output overflow
```

endmodule

module



多周期控制信号定义:



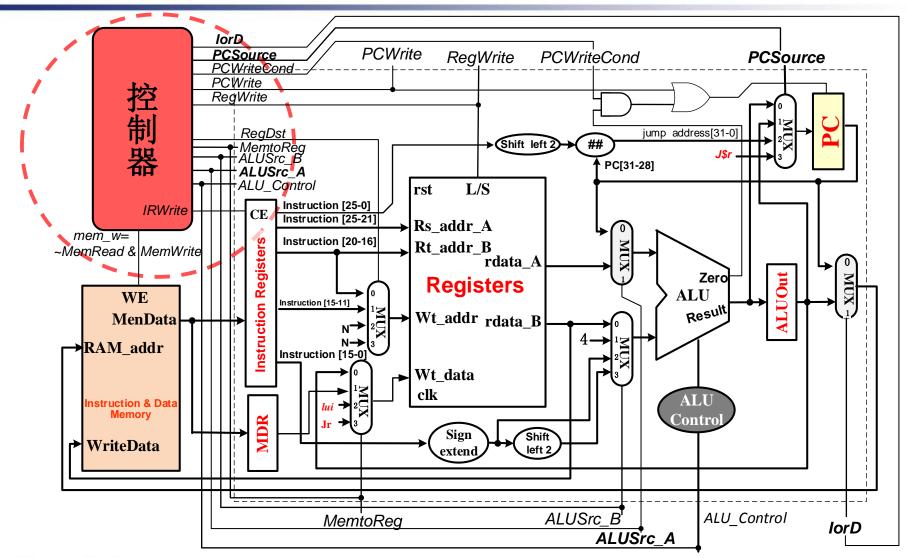
□兼容实验十基本多周期通路与操作控制

信号	源数目	功能定义	赋值0时动作	赋值1时动作
ALUScrA	?	ALU端口A输入选择		
ALUSrc_B(1:0)	?	ALU端口B输入选择		
RegDst(1:0)	?	寄存器写地址选择		
MemtoReg(1:0)	?	寄存器写入数据选择		
lorD	?	指令或数据地址选择		
PCSource	?	Next-PC指针选择		
PCWriteCond	?	条件指令指示		言号赋值时
Branch	?	Beq、Bne指示		
RegWrite	-	寄存器写控制	X 1 <u>/</u> 2	並操作
MemWrite	-	存储器写控制		
MemRead	-	存储器读控制		
•••••	?	个性化设计新增(需修改图	电路符号sym)	
ALU_Control	000- 111	3位ALU操作控制	参考表 Exp04	Exp04

浙沙大学 计算机学院 系统结构与系统软件实验室

控制器与控制对象





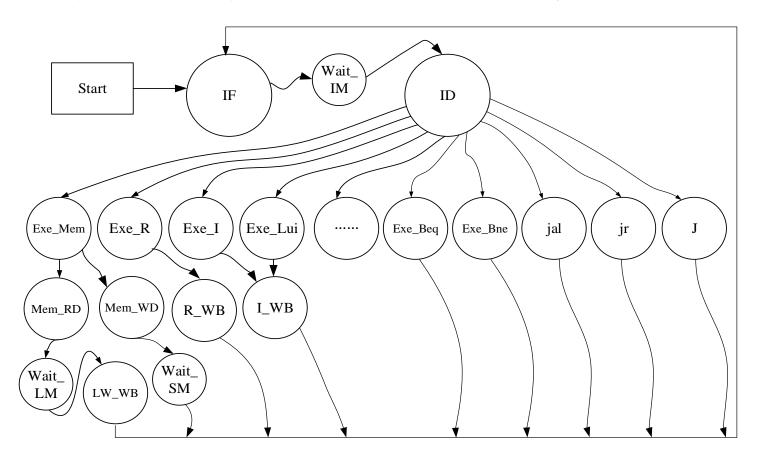
析:大学 计算机学院 系统结构与系统软件实验室

18+指令的状态机:根据设计指令画出



asking the students to complete the corresponding state truth table

□根据数据通路设计所有指令状态机



分析指令控制状态机填入下表:参考实验11



状态	0000	0001	0010	0011	0100	0101	0110	0111	1000	1001	增	加
输出信号	IF	ID	MEN-Ex	MEN-RD	LW_WB	MEM_W	R_Exc	R_WB	Beq_Exc	J		
PCWrite												
PCWriteCond												
IorD												
MemRead												
MemWrite												
IRWrite												
MemtoReg1												
MemtoReg0		<u> </u>	E /	/ \ -	上		,	14		rli	信	
PCSource1			百 个	T	ΥП	7	. 13	V.	间		1	
PCSource0		•	1/									
ALUSrcA					口	+	* /-	Ŀ ;	#			
ALUSrcB1				•	4	真	√1 i	ヨラ	不			
ALUSrcB0												
RegWrite												
RegDst1												
RegDst0												
Branch												
ALU_operation												
MEM_IO												

九条指令的状态真值表参考



Outputs	Input values (S[3-0])												
	0000	0001	0010	0011	0100	0101	0110	0111	1000	1001			
PCWrite	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1			
PCWriteCond	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0			
IorD	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0			
MemRead		7-	キュツェキャ	≿ <i>t</i> ◇ 山 ≠	ランド 中に ケ	7十六 生山 /兰	÷ □			0			
MemWrite	ー												
IRWrite	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0			
MemtoReg	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0			
PCSource1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1			
PCSource0	0	0	0	0	0	0	0	0	_ 1	0			
ALUOp1		7		产給屮∧	LU控制	信早.	All on	oration					
ALUOp0	[·	主以且第	女制 山 🗗	 (FO3王)hi		ALO_0p						
ALUSrcB1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0			
ALUSrcB0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0			
ALUSrcA	0	0	1	0	0	0	1	0	1	0			
RegWrite	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0			
RegDst	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0			

控制器实现



□控制器实现方案

- ■指令实现建议采用一级译码方案
 - □ 主控制器直接输出ALU_operation
 - □ALU译码电路仍可调用单周期设计模块

□状态机实现方法

- 建议根据状态表HDL直接描述:
 - □与实际工程设计一样,便于优化与扩展
 - □建议输出信号与状态机分离描述
 - 结构清楚
 - HDL直接描述
- 注意: 状态机与输出信号混合描述有一个时钟的差异

多周期控制器: MCtrl



□ 重要信号: 兼容实验11

- 已经预留了Branch
 - Branch: $=1 \rightarrow beq$; $=0 \rightarrow bne$
 - □条件指令指示: PCWriteCond
- ■预留通道控制信号
 - □ **MemtoReg(1:0)**: 四选一实验十只用了2路
 - □ **RegDst(1:0**): 四选一实验十只用了2路
 - □ PCSource(1:0): 四选一实验十只用了3路

□其他信号

- MIO_ready: 外设就绪
 - □ =0 CPU等待; =1 CPU正常运行
 - □本实验恒等于1
- CPU MIO: CPU访问存储器指示
- Inst_R: 指令寄存器输出
- PC_Current: 当前PC(PC+4)
- M_addr: 存储器地址
- State_out: 状态编码,用于测试

MemRead clk MemWrite CPU MIO U1 1 IorD reset **IRWrite** RegWrite ALUSrcA zero PCWrite | **MCtrl PCWriteCond** overflow Branch + RegDst(1:0) MemtoReg(1:0) MIO_ready ALUSrcB(1:0) PCSource(1:0) ALU_operation(2:0) Inst_in(31:0) state_out(4:0)

浙江大学 计算机学院 系统结构与系统软件实验室

兼容实验十的控制器接口-ctrl.v



```
module MCtrl(input clk,
          input reset,
          input [31:0] Inst_in,
          input zero,
          input overflow,
          input MIO_ready,
                                              //外部输入=1
          output reg MemRead,
          output reg MemWrite,
          output reg[2:0]ALU_operation,
                                               //ALU Control
          output [4:0]state out,
          output reg CPU MIO,
          output reg IorD,
          output reg IRWrite,
          output reg [1:0]RegDst,
                                               //实验十预留到2位
          output reg RegWrite,
                                               //实验十预留到2位
          output reg [1:0]MemtoReg,
          output reg ALUSrcA,
          output reg [1:0]ALUSrcB,
          output reg [1:0]PCSource,
          output reg PCWrite,
          output reg PCWriteCond,
          output reg Branch
```

endmodule



计算机学院 系统结构与系统软件实验室

U3-存储器初始化数据文档: mem.coe 代码与数据共存



memory_initialization_radix=16;

memory_initialization_vector=

· 代码区: 地址从00000000开始

```
f000000, 000002AB, 8000000, 0000003F, 00000001, FFFF0000, 0000FFFF, 80000000, 00000000, 11111111, 22222222, 33333333, 444444444, 555555555, 666666666, 77777777, 88888888, 99999999, aaaaaaaa, bbbbbbbb, ccccccc, dddddddd, eeeeeeee, ffffffff, 557EF7E0, D7BDFBD9, D7DBFDB9, DFCFFCFB, DFCFBFFF, F7F3DFFF, FFFFDF3D, FFFF9DB9, FFFFBCFB, DFCFFCFB, DFCFBFFF, D7DB9FFF, D7DBFDB9, D7BDFBD9, FFFF07E0, 007E0FFF, 03bdf020, 03def820, 08002300;
```

数据区: 地址起始需要约定



Course Outline



实验目的与实验环境

实验任务

实验原理

实验操作与实现

浙沙人学系统结构与系统软件实验室

设计工程: OExp12-MSOC



◎扩展多周期CPU不少于下列指令

R-Type: add, sub, and, or, xor, nor, slt, srl*, jr, jalr, eret;

I-Type: addi, andi, ori, xori, lui, lw, sw, beq, bne, slti

J-Type: J, Jal*;

◎ 集成替换验证通过的新CPU

€ 替换实验11(Exp11)中的ctrl模块

€ 替换实验11(Exp11)中的M_Datapath模块

₠ 顶层模块延用Exp11

⊙ 模块名: OExp11_MCPU/MSOC.sch

◎测试扩展后的CPU功能

全设计测试程序(MIPS汇编)测试





多周期CPU扩展设计 数据通路与控制器设计

浙江大学 计算机学院 系统结构与系统软件实验室

设计要点



◎设计指令扩展后的多周期CPU数据通路

- € 根据实验11的数据通路做兼容修改
- E 实现数据通路并仿真验证数据通路

◎设计指令扩展后的多周期CPU控制器

- 根据新数据通路及指令执行流程设计状态图
- 免 根据状态图完成状态真值表和输出信号真值表
- ¶ 根据状态表实现控制器和输出电路
 - ⊙ 直接HDL结构化描述实现
- € 仿真测试控制器模块

◎集成替换验证后的控制器模块

- ₠ 替换实验11(Exp11)中的ctrl.v模块
- ⑤ 顶层模块延用Expl1: 模块名: OExpl1_MCPU.v

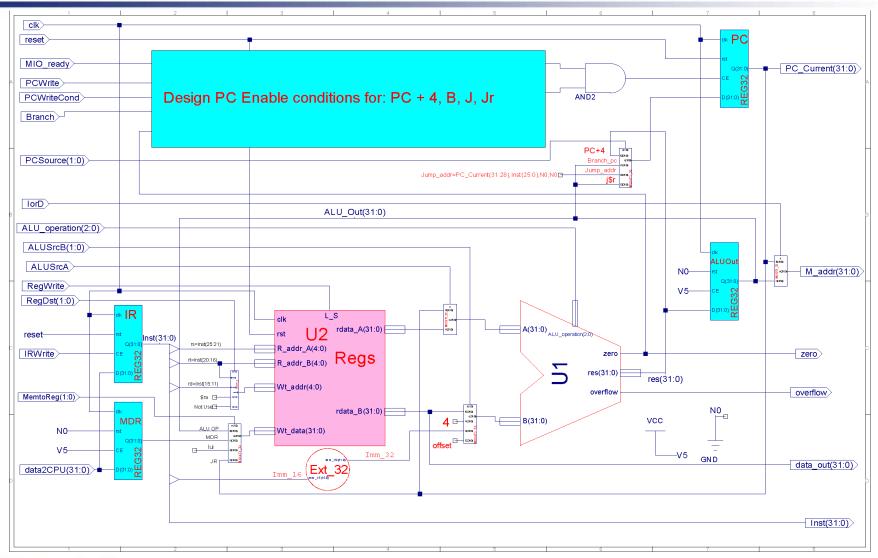
◎测试控制器模块

- E 设计测试程序(MIPS汇编)测试:
- € OP译码测试: R-格式、访存指令、分支指令, 转移指令



指令扩展后M_Datapath参考设计





浙江大学

计算机学院 系统结构与系统软件实验室

23条指令的状态真值表-仅供参考



						4	輸入 Q., Q). Q. Q.	(当前状态	5—现态)						
輸出控制信号	0000	0001	0010	0011	0100	0101	0110	0111	1000	1001	1010	1011	1100	1101	1110	1111
	IF	ID	Men_Ex	Men_RD	TW_MB	Men_WD	R_Exe	R_WB	Beq_Exe	J	I_Exe	I_WB	Lui_WB	Bue_Exe	Jr	Jal
PCWrite	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	1
PCWriteCond	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0
Iorb	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MemRead	1	0	Ü	i	Ū	Ü	Ū	Ū	Ū	Ū	Ū	Ū	Ū	Ū	Ū	-0
MemWrite	0	0														0
IRWrite	1	0														0
MemtoReg1	0	0														1
MemtoReg0	0	0														1
PCSource1	0	0			0	0	0	0	0	1.5	0	0	0			1
PCSource0	0	0			首先	完成	认状态	了真值	[表,	然后	讨议讨	十状	态机	1		0
ALUSrcB1	0	1		由于位	信号	定义	和指	令状	态机	划分	不同	结果	也多	不	司(- 1
ALUSrcB0	1	1		0	0	Ó	0	0	0		0	0	1	0	0	1
ALUSrcA	0	0														0
RegWrite	0	0														1
RegDst1	0	-0														- 1
RegDst0	0	0														0
Mem/-IO	1	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ALUOp1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
ALUOp0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	1	0	0
	12821	00060	00050	06001	00208	05001	00010	0001a	08090	10160	00050	00058	00468	08090	10010	1076c



控制器HDL直接描述结构



□主控制器状态机描述结构

always @ (posedge clk or posedge reset)begin

状态机

end

always @* begin

••••• 输出变量(信号)描述

数据通路控制(含ALU)

••••• ALU操作控制描述

end

浙江大学 计算机学院 系统结构与系统软件实验室

状态机转换描述



```
always @ (posedge clk or posedge reset)
if (reset==1) state <= IF;
else
   case (state)
   IF: if(MIO_ready) state <= ID;</pre>
      else state <= IF;
   ID: case (Inst_in[31:26])
        6'b000000: state <= state <= EX_R;
                                           //R-type OP
        6'b100011: state <= EX_Mem;
                                           //Lw
        6'b000100: state <= EX_beq;
                                           //Beq
        6'b000101: state <= EX_bne;
                                           //Bne
        default: state <= Error;
        endcase
   Mem_Ex:begin
   Error:
           state <= Error:
   default: state <= Error;
   endcase
             几学院 系统结构与系统软件实验室
```



□ 输出变量(信号)描述: 指令扩展后value需要重新定义值

```
always @ * begin
case(Q)
                                        //state
     IF:
               begin ` CPU_ctrl_signals = value0; ALU_operation = ADD; end
     ID:
               begin `CPU_ctrl_signals = value1; ALU_operation = ADD; end
     EX_Mem: begin `CPU_ctrl_signals = value2; ALU_operation = ADD; end
               begin ` CPU_ctrl_signals = value6;
     EX R:
              \angle case (Inst_in[5:0])
                6'b100000: ALU operation = ????;
                6'b100010: ALU_operation = ????;
                                                     R-Type
                        ALU_operation <= ADD;
               default:
               endcase
             end
     MEM_RD: begin ` CPU_ctrl_signals = value3; ALU_operation = ADD; end
     WB_LW: begin `CPU_ctrl_signals = value4; ALU_operation = ADD; end
                begin ` CPU_ctrl_signals = value0; ALU_operation = ADD; end
     default:
             机学院 系统结构与系统软件实验室
```

状态EX_R时ALU操作译码描述参考



□R格式指令ALU译码参考描述

```
EX_R: begin `CPU_ctrl_signals = value6;
 case (Inst_in[31:26])
                                         //R-type OP
      6'b100000: ALU_operation <= ?;
      6'b100010: ALU_operation <= ?;
      6'b100100: ALU_operation <= ?;
      6'b100101: ALU_operation <= ?;
      6'b100111: ALU_operation <= ?;
      6'b101010: ALU_operation <= ?;
      6'b000010: ALU_operation <= ?; //SP3 shfit 1bit right
      6'b000000: ALU_operation <= ?;
      6'b001000: ALU_operation <=ADD; //Jr
      default: ALU_operation <= ADD;
      endcase
     end
```

- □输出信号与状态时序
 - 输出信号若与状态机合并描述有一个时钟差





多周期CPU扩展实现

集成替换

控制器集成替换



□集成替换

- 仿真正确后替换Exp11工程中的
 - □数据通路模块、控制器模块

□ 移除工程中数据通路与控制器关联

- Exp11工程中移除数据通路关联
- Exp11工程中移除控制器关联
- 替换工程中数据通路模块文件
 - M_Datapath.v
- 替换工程中控制器模块文件
 - □ ctrl.v文件
- 在Project菜单中运行:

Cleanup Project Files ...

- 建议用Exp11资源重建工程
 - □除MDpath.v和MCtrl.v模块

[Exp11需要替换的模块]

OExp11_MyMCPU (OExp11_MyMCPU.sch)

- U4 MIO_BUS (MIO_BUS.ngc)
- V U4 MIO_BUS (MIO_BUS_IO.v)
- U5 Multi_8CH32 (Multi_8CH32.ngc)
- V U5 Multi_8CH32 (Multi_8CH32_IO.v)
- Ng U6 Display (Display.ngc)
- V U6 Display (Display_IO.v)
- U7 GPIO (GPIO.ngc)
- V U7 GPIO (GPIO_IO.v)
- U8 clk_div (clk_div.v)
- U9 SAnti_jitter (SAnti_jitter.ngc)
- V U9 SAnti jitter (SAnti jitter IO.v)
- U10 Counter (Counter.ngc)
- V U10 Counter (Counter_3_IO.v)
- M4 SEnter 2 32 (SEnter 2 32.ngc)
- W M4 SEnter_2_32 (SEnter_2_32_IO.v)
- U61 Seg7_Dev (Seg7_Dev.ngc)
- V U61 Seg7_Dev (Seg7_Dev_IO.v)
- U71 PIO (PIO.ngc)
- ─ V U71 PIO (PIO_IO.v)
- U1 MCPU (MCPU.sch)
 - ⊕ DataPath MDPath (MDPath.sch)
 - - ALU_D ALU_Decoder (ALU_Decoder.sch)





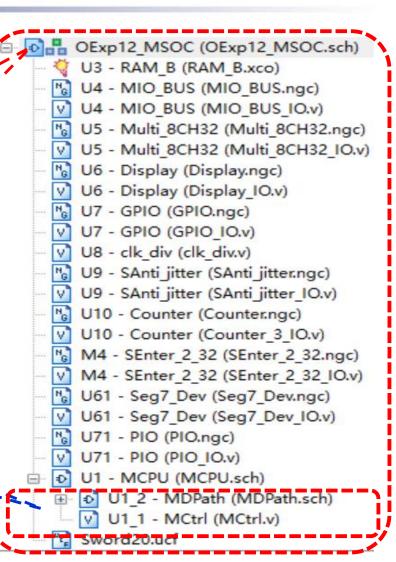
计算机学院 系统结构与系统软件实验室



□集成替换后的模块层次结构

Exp12完成数据通路替换后的模块调用关系

替换后的数据通路与控制器模块



浙江大学 计算机学院 系统

机学院 系统结构与系统软件实验室

物理验证



□使用DEMO程序目测控制器功能

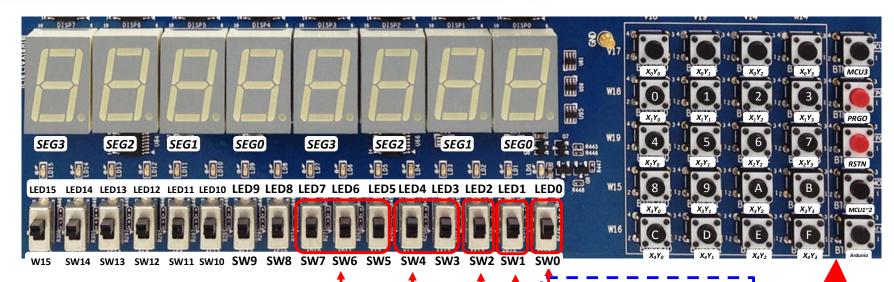
- DEMO接口功能: (同实验11,代码不同)
 - □ SW[7:5]=000, SW[2]=0(全速运行)
 - SW[4:3]=00, SW[0]=0, 点阵显示程序: 跑马灯
 - SW[4:3]=00, SW[0]=0, 点阵显示程序: 矩形变幻
 - SW[4:3]=01, SW[0]=1, 内存数据显示程序: 0~F
 - SW[4:3]=10, SW[0]=1, 当前寄存器R9+1显示

□用汇编语言设计测试程序

- ■测试ALU指令(R-格式译码、Function译码)
- 测试LW/SW指令(I-格式译码)
- 测试分支指令(I-格式译码)
- 测试转移指令(J-格式译码)

物理验证-DEMO接口功能





ISW[7:5]=显示通道选择

SW[7:5]=000: CPU程序运行输出

SW[7:5]=001: 测试PC字地址

SW[7:5]=010: 测试指令字

┗SW[7:5]=011: 测试计数器

SW[7:5]=100: 测试RAM地址

SW[7:5]=101: 测试CPU数据输出

SW[7:5]=110:测试CPU数据输入

SW[0]=文本图形选择

SW[1]=高低16位选择

没有使用

┗ SW[2]=CPU单步时钟选择

DEMO功能,测试程序可以替换成自己的功能

SW[4:3]=00, 点阵显示程序: 跑马灯

ⅠSW[4:3]=00,点阵显示程序: 矩形变幻

SW[4:3]=01,内存数据显示程序:0~F

SW[4:3]=10, 当前寄存器+1显示



计算机学院 系统结构与系统软件实验室

测试程序参考



- □设计CPU功能测试方案和测试例程
 - 物理调试正确后,设计测试方案与测试程序
 - 演示程序: 简单有意义的DEMO
 - □修改DEMO兼有测试、自检并有一定趣味
 - □ Project的简化版



END