计算机组成原理

第二十六讲

刘松波

哈工大计算学部 模式识别与智能系统研究中心

第10章 控制单元的设计

10.1 组合逻辑设计

10.2 微程序设计

10.2 微程序设计

一、微程序设计思想的产生

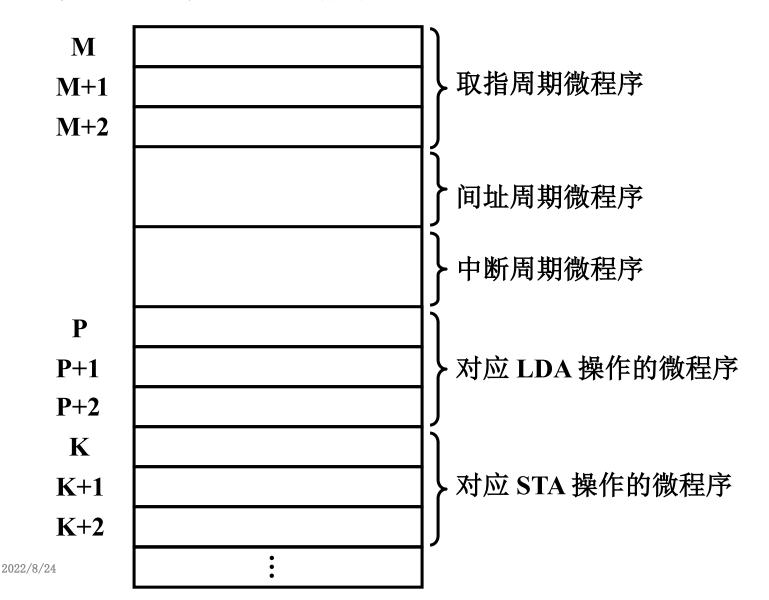
1951 英国剑桥大学教授 Wilkes

完成 一条机器指令 微操作命令n 微指令 m 00010010 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

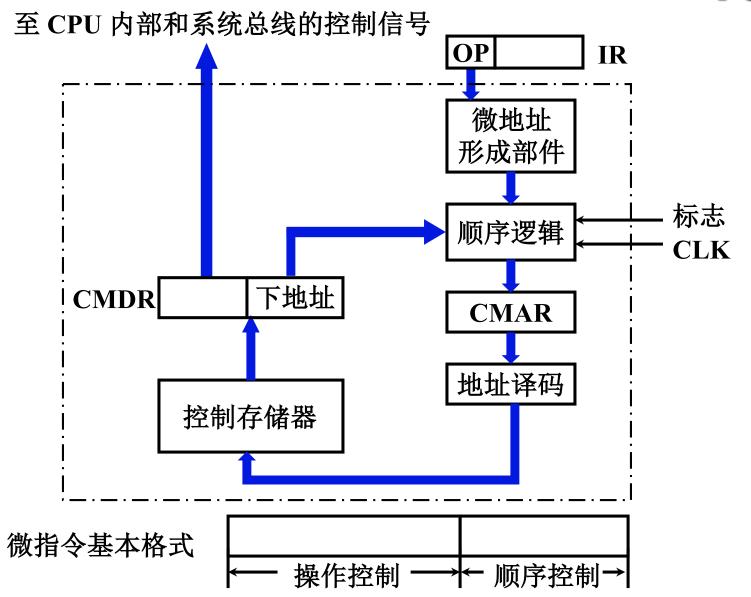
10.2

1. 机器指令对应的微程序



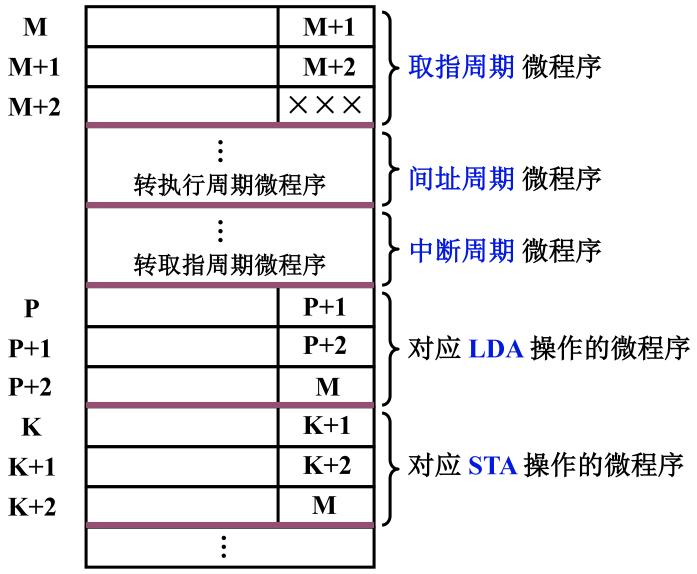
2. 微程序控制单元的基本框图

10.2



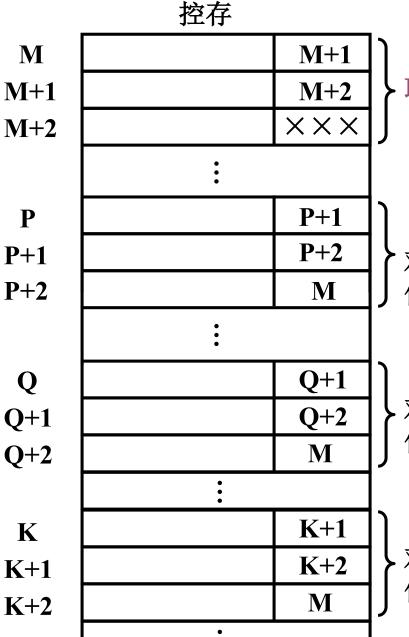
二、微程序控制单元框图及工作原理

10.2



3. 工作原理

主存 **LDA** X 用户程序 **ADD** Y **STA** Z **STP**



10.2

取指周期 微程序

对应 LDA 操 作的微程序

对应 ADD 操作的微程序

对应 STA 操作的微程序

2022/8/24

7

3. 工作原理

10.2

(1) 取指阶段 执行取指微程序

 $\mathbf{M} \longrightarrow \mathbf{CMAR}$

CM (CMAR) → CMDR 由 CMDR 发命令

形成下条微指令地址 M+1

 $Ad(CMDR) \longrightarrow CMAR$

 $CM (CMAR) \longrightarrow CMDR$

由 CMDR 发命令

形成下条微指令地址 M+2

 $PC \longrightarrow MAR$

 $Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR$

 $CM (CMAR) \longrightarrow CMDR$

由 CMDR 发命令

M + 2

 $\begin{array}{c}
MDR \longrightarrow IR \\
\uparrow \\
0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0 \\
\end{array}$

(2) 执行阶段 执行 LDA 微程序

10.2

CM (CMAR) → CMDR 由 CMDR 发命令 $M (MAR) \rightarrow MDR$ $P+1 0 1 0 0 \cdots 0 P+2$

形成で除微指)令地址CMAR
CM (CMAR) → CMDR
由 CMDR 发命令

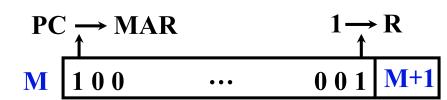
形成下条微指令地址CMAR

 $(\mathbf{M} \longrightarrow \mathbf{CMAR})$

(3) 取指阶段 执行取指微程序

10.2

 $M \longrightarrow CMAR$



•

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

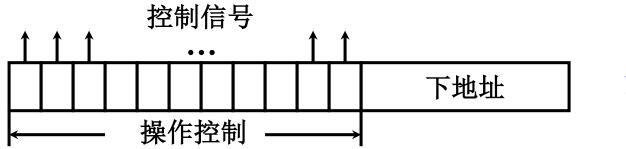
三、微指令的编码方式(控制方式)

10.2

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

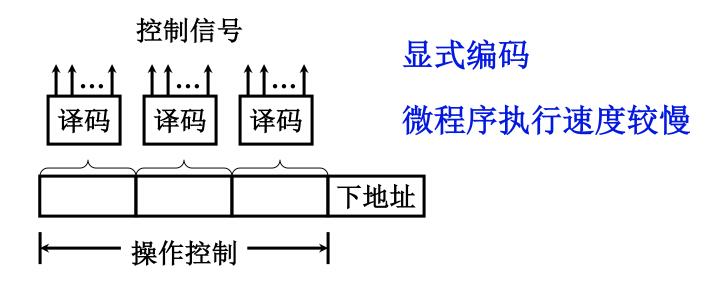
某位为"1"表示该控制信号有效

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

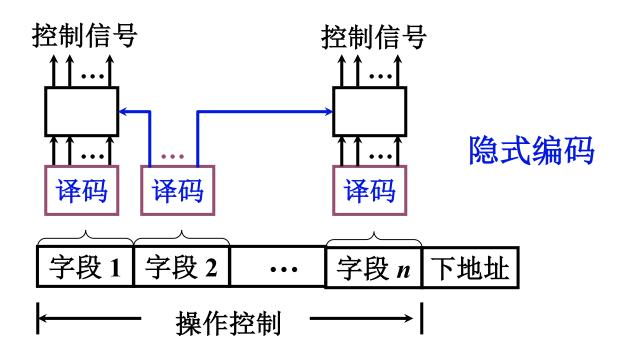


每个字段中的命令是 互斥 的

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

10.2

- 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

$$(CMAR) + 1 \longrightarrow CMAR$$

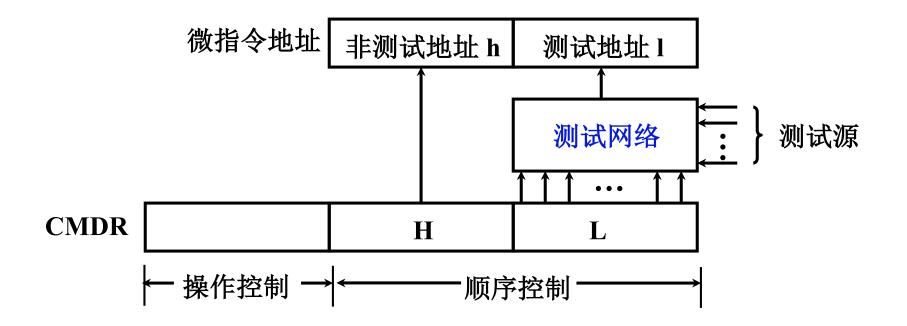
4. 分支转移

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



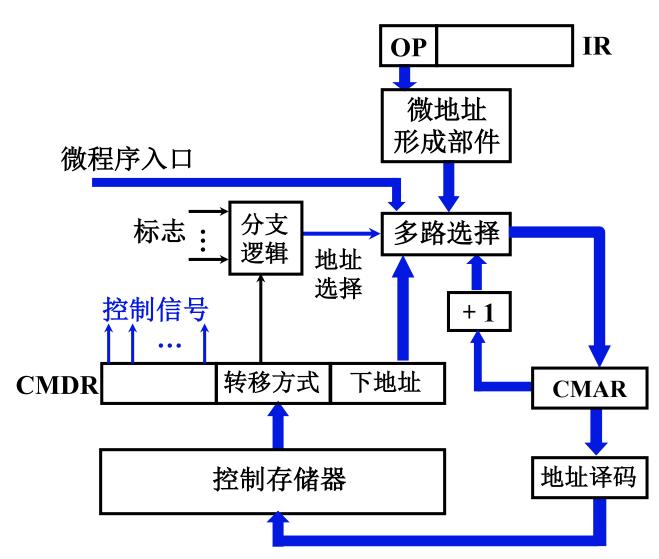
6. 由硬件产生微程序入口地址

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

10.2



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

10.2

- (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

10.2

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

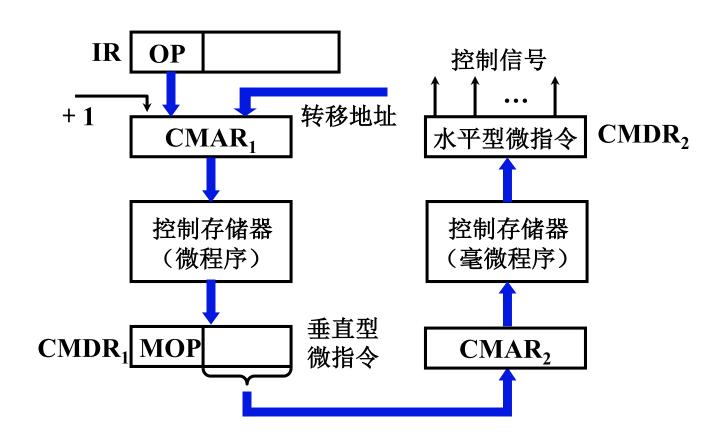
微程序设计 用 微程序解释机器指令

毫微程序设计 用 毫微程序解释微程序

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

取第 i 条微指令	执行第 i 条微指令	取第 i+1 条微指令	执行第 i+1 条微指令
-----------	------------	-------------	--------------

并行 微程序控制

取第 i 条微指令	执行第 i 条微指令		_
	取第 i+1 条微指令	执行第 i+1 条微指令	
·		取第 i+2 条微指令	执行第 i+2 条微指令

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

 $PC \longrightarrow MAR$

 $1 \longrightarrow R$

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

 $MDR \rightarrow IR$

OP(IR)→微地址形成部件

则取指操作需。3.条微指令

OP(IR)→微地址形成部件 → CMAR

(2) 取指阶段的微操作及节拍安排

10.2

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

• 非访存指令

取指微程序的入口地址 M 由微指令下地址字段指出

- 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

10.2

$$T_0$$
 L(AC) \longrightarrow R(AC) AC₀ \longrightarrow AC₀
 T_1 Ad(CMDR) \longrightarrow CMAR

④ CSL 指令

$$T_0$$
 R (AC) \longrightarrow L (AC) AC₀ \longrightarrow AC_n
 T_1 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR

⑤ STP 指令

$$T_0$$
 0 \longrightarrow G
$$T_1$$
 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR

• 访存指令

10.2

⑥ ADD 指令

```
T_0 Ad (IR) \longrightarrow MAR 1 \longrightarrow R

T_1 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR

T_2 M (MAR) \longrightarrow MDR

T_3 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR

T_4 (AC) + (MDR) \longrightarrow AC

T_5 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR
```

⑦ STA 指令

```
T_0 Ad (IR) \longrightarrow MAR 1 \longrightarrow W

T_1 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR

T_2 AC \longrightarrow MDR

T_3 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR

T_4 MDR \longrightarrow M (MAR)

T_5 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR
```

⑧ LDA 指令

10.2

 T_0 Ad (IR) \longrightarrow MAR $1 \longrightarrow$ R

 T_1 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR

 T_2 M (MAR) \longrightarrow MDR

 T_3 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR

 T_{A} MDR \longrightarrow AC

 T_5 Ad (CMDR) \longrightarrow CMAR

• 转移类指令

10.2

⑨ JMP 指令

$$T_0$$
 Ad (IR) \longrightarrow PC

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

⑩ BAN 指令

$$T_0 \qquad A_0 \cdot Ad (IR) + \overline{A_0} \cdot (PC) \longrightarrow PC$$

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

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 OP(IR) → 微地址形成部件 → 控存地址线

可省去19条微指令,2个微操作

$$38 - 19 = 19$$

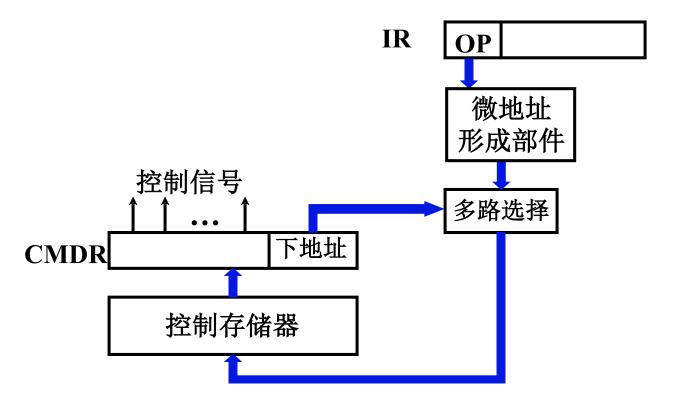
20 - 2 = 18

下地址字段最少取5位

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 下地址字段

(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

微程序	微指令 地址	微指令(二进制代码)														
名称	(八进制)	操作控制字段						下地址字段								
		0	1	2	3	4	• • •	10	• • •	23	24	25	26	27	28	29
 取指	00	1	1								0	0	0	0	0	1
4人7日	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
	10		1					1			0	0	1	0	0	1
ADD	11			1							0	0	1	0	1	0
	12										0	0	0	0	0	0
	16		1					1			0	0	1	1	1	1
LDA	17			1							0	1	0	0	0	0
2022/8	_{/24} 20										0	0	0	0	0	3 0