座位号:

1、 单项选择题(20分,每题1分,按小标号填写答案)

(1)	(2)	(3)	(4)	(5)	(6)	(7)	(8)	(9)	(10
)
В	В	D	D	В	D	D	Α	Α	D
(11	(12	(13	(14	(15	(16	(17	(18	(19	(20
))))))))))
С	В	С	Α	С	D	Α	D	С	В

2、 计算填空题(20分,每空1分)

(1)	(2)	(3)	(4)	(5)
97.5%或 39/40	16.5,16.875	10/11	24	11
(6)	(7)	(8)	(9)	(10)
9	4	163H 或 355	1D	40
(11)	(12)	(13)	(14)	(15)
ADD	立即寻址	11H	MOV	直接寻址
(16)	(17)	(18)	(19)	(20)
10H	AND	变址寻址	11H	(R1) =10H

3、 简答题(15分, 每题5分)

1.RISC 指令系统的特点

- (1) 指令系统设计时选择一些使用频率较高的简单指令,且选择一些很有用但不复杂的指令。
- (2) 指令长度固定,指令格式种类少,寻址方式种类少。
- (3) 只有取数/存数指令访问存储器,其余指令的操作都在寄存器之间进行
- (4) 采用流水线技术。
- (5) CPU 中通用寄存器数量相当多,可以减少访存次数。
- (6) 以硬布线控制逻辑为主,不用或少用微码控制。

2.控制器的功能: 取值令,分析指令,执行指令,控制计算机各部件有条不紊的工作。

控制器的组成:通常由以下部件组成

程序计数器 PC: 存放指令地址

指令寄存器 IR: 存放指令的机器代码

指令译码器 ID:分析指令的格式、寻址方式和功能

操作控制信号形成部件:产生各种操作控制信号,指挥计算机各部件协调工作

时序系统: 提供各种时序信号

地址寄存器: 存放要访问的存储单元的地址。

3. 计算机工作过程:

开机上电,产生 Reset 信号,置 PC 为第一条指令地址

取值令, PC 自增

在时序信号作用下,由译码和控制单元产生各种控制信号(分析指令)

控制信号控制各部件完成各种操作(运算,存取数据,转移地址等)(执行指令)

一条指令执行完,又回到取值令阶段,根据 PC 值取下一条指令。

计算机的工作过程就是循环往复地取值令、分析指令和执行指令的过程。

4、 计算题(20分)

 $X = 9/32 = 0.100100B \square 2^{-1}$

1.

 $[E_X]_{\stackrel{\leftarrow}{N}} = [-1] = 1,1111$ $[M_X]_{\stackrel{\leftarrow}{N}} = [0.100100] = 0.100100$ $[X]_{\stackrel{\leftarrow}{N}} = 1,11110.100100B = FA4H$

 $Y = -1.75 = 0.111000B \square 2^{1}$

 $[E_Y]_{\stackrel{\longrightarrow}{\uparrow}\stackrel{\longleftarrow}{\uparrow}}[1] = 0,0001$ $[M_Y]_{\stackrel{\longrightarrow}{\uparrow}\stackrel{\longleftarrow}{\uparrow}}[-0.111000] = 1.001000$ $[Y]_{\stackrel{\longrightarrow}{\downarrow}}=0,00011.001000B = C8H$

2.

(1) 对阶

 $[\Delta E]_{\dot{H}} = [E_X - E_Y]_{\dot{H}} = [E_X]_{\dot{H}} + [-E_Y]_{\dot{H}} = 11$, 1111+11, 1111 = 11, 1110 $\Delta E = -2 < 0$, 将 M_X 右移 2 位, E_X 加 2:

 $[E_x]_{\mbox{$\star$}} = 00, 0001 \qquad [M_x]_{\mbox{\star}} = 00.001001 \quad (00)$

(2) 尾数相加: $[M_{X+Y}]_{\uparrow h} = 11.010001$ (00)

(3) 结果规格化:已规格化

座位号:

(4) 舍入: 按照0舍1入法,尾数多余位舍去 结果为: [X+Y]_平=0,00011.010001B=D1H

3.(1) 答案不唯一

12 2 - 11 1 1 1 1	0000			
12条三地址指令	0000	\mathbf{A}_1	A_2	\mathbf{A}_3
	0001	\mathbf{A}_1	A_2	A_3
	:	:	:	:
	1011	\mathbf{A}_{1}	A_2	\mathbf{A}_3
50条二地址指令	1100 0	0000	\mathbf{A}_1	\mathbf{A}_2
	:		:	:
	1100 1	111	\mathbf{A}_1	\mathbf{A}_2
	1101 (0000	\mathbf{A}_1	\mathbf{A}_2
	:		:	:
	1101 1	111	\mathbf{A}_1	A_2
	1110 0	0000	\mathbf{A}_1	A_2
	:		:	:
	1110 1	111	\mathbf{A}_1	\mathbf{A}_2
	1111 0	0000	\mathbf{A}_1	\mathbf{A}_2
	1111 0	0001	\mathbf{A}_1	\mathbf{A}_2
20条单地址指令	1111	0	010	A
	0000			:
	:			A
	1111 0	010 1	111	A
	1111 0	011 0	000	:
	:			A
	1111 0	011 0	011	

2¹²-256M-16N

(2)最多有一地址指令条

- 5、 综合设计题(25分)
- 1、(1)8片(4组,每组2片)
- (2) 地址范围

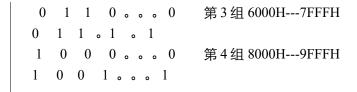
A15 A14 A13 A12 . . . A0

0 0 1 0。。。0 第1组2000H---3FFFH

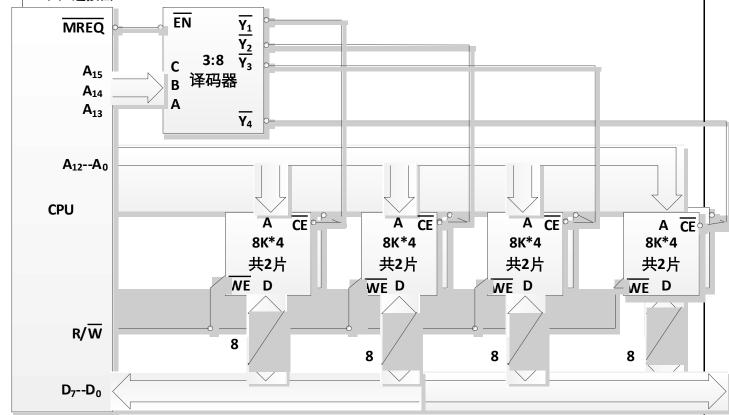
0 0 1 . 1 . 1

0 1 0 。。0 9 第2组4000H---5FFFH

0 1 0 1 . . . 1



(3) 连接图



28□34位立

- 2. (1) 微指令控制字段23位,判别测试字段3位,下址字段8位,控存容量为
- (2) 指令功能: 无条件转移指令,

寻址方式:直接寻址

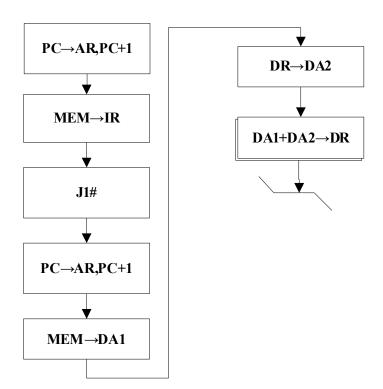
指令第二字表示转移的直接地址

MEMR

- (3)Mem→IR 微指令发送的控制信号 ,B-IR
- (4)

第2页 共4页

座位号:



3. (1) addi 指令执行过程(以单周期为例)

CLK 上升沿:取指令,根据 PC 值,从指令存储器中取地址为 PC 的指令 Inst_Code, PC_NEW=PC+4

CLK 高电平: 由译码和控制单元产生各个控制信号(如表 4)

w_r_s=00,确定rt为目的寄存器

imm_s=1, 立即数符合扩展成 32 位

rt_imm_s,符合扩展后的数据为ALU操作数

ALU_OP=00, ALU 完成加法运算

CLK 下降沿: Write_Reg=1, Mem_Write=0, w_r_s=00, wr_data_s=00, ALU 运算结果送 rt 寄存器, PC s=00, 更新 PC 为 PC_NEW

(2)

表4

指令	w_r_s	imm_s	rt_imm_s	wr_data_s	ALU_OP	Write_Reg	Mem_Write	PC_s
addi rt, rs, imm	01	1	1	00	10	1	0	00

26□18位

(3) 控存容量为

座位号:	
	第 4 页 共 4 页