

计算机组成

1 微机

微机结构

- Input 输入
- Output 输出
- Memory 存储器
- ALU 算术逻辑单元
- Control unit 控制单元

指令集: CISC(1-n个字), RISC(1个

字)

字: CPU一次可以处理的最大比特数

位扩展: 同一地址的位扩展, 满足一个字的输出

字扩展: 增大字的量, 选择不同的字, 满足存储量需求

2 存储与I/O

内存特征

Location CPU,内部,外部

Capacity 字大小,字数目

Unit of transfer 内部(一字),外部(多字) — Addressable Unit: 内部(一字字节),外部(簇)

Access method 访存方式

- Sequential 串行访问 (tape)
- Direct 直接访问 (disk)
- Random 随机访问 (RAM,ROM)
- Associative 关联访问 (cache)

Performance 评价指标

- Access time
- Memory Cycle time
- Transfer Rate

Physical type 物理类型

- Semiconductor (RAM)
- Magnetic (disk & tape)
- Optical (CD & DVD)
- Others (Bubble Hologram)

Organisation Physical arrangement of bits into words(存储字)

I/O数据传送方式

程序控制方式 Programmed I/O

CPU与外设之间的数据传送是在程序控制下完成的。用查询方式使CPU与外设交换数据时,CPU要不断读取状态位,检查输入设备是否已准备好数据。由于许多外设的速度很低,这种等待过程会占去CPU的绝大部分时间,而真正用于传输数据的时间却很少,使CPU的利用率变得很低。

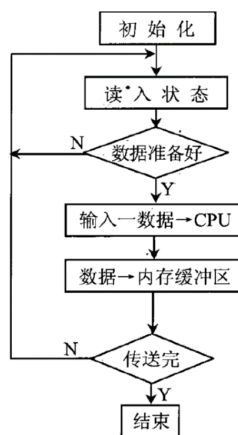


图 6.7 查询式输入流程图

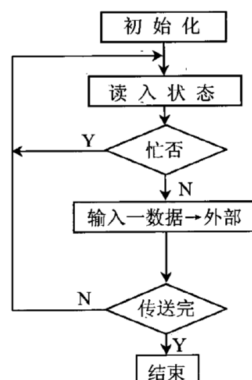


图 6.9 查询式输出流程图

中断方式 Interrupt driven I/O 采

用中断方式后,CPU平时可以执行主程序,只有当输入设备将数据准备好了,或者输出端口的数据缓冲器已空时,才向CPU发中断请求。CPU响应中断后,暂停执行当前的程序,转去执行管理外设的中断服务程序(ISR)。在中断服务程序中,用于输入或输出指令在CPU和外设之间进行一次数据交换。等输入或输出操作完成之后,CPU又回去执行原来的程序。

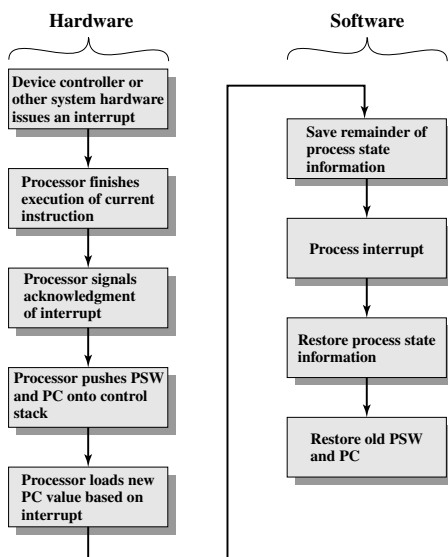


Figure 7.6 Simple Interrupt Processing

直接存储器访问 DMA DMA控制器临时接管总线,控制外设和存储器之间进行高速的数据传送,快速完成交换一批数据的任务,而不要CPU进行干预。这种控制器能给访问内存所需要的地址信息,并且能够自动修改地址指针,也能够设定和修改传送的字节数,还能够向存储器和外设发出相应的读写控制信号。在DMA传送结束后,它能够释放总线,把对总线的控制权又交还给CPU。

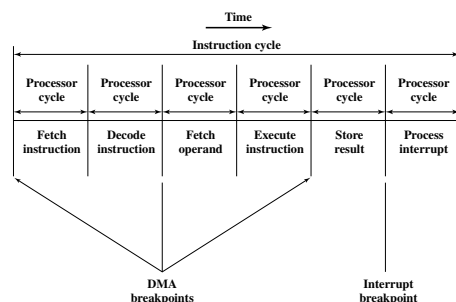


Figure 7.12 DMA and Interrupt Breakpoints during an Instruction Cycle

3 80x86

8086 16-bit, 20-bit address.

8088 16-bit internal, 8-bit external.

只有两段:

BIU (Bus Interface Unit) 连接内存与外设。

EU (Execution Unit) 执行之前获取的指令。

双工作模式

最小模式 $MN/\overline{MX} = 1$ 单 CPU。

最大模式 $MN/\overline{MX} = 0$ 多 CPU(8086+8087), 8288控制芯片。

8086读周期时序: 在8086读周期内,有关总线信号的变化如下:

1. M/I/O在整个读周期保持有效,当进行存储器读操作时,M/I/O为高电平;当进行I/O端口读操作时,M/I/O为低电平。
2. A19/S6~A16/S3是在T1期间,输出CPU要读取的存储单元的地址高4位.T2~T4期间输出状态信息S6~S3。
3. BHE/S7在T1期间输出BHE有效信号(BHE为低电平),表示高8位数据总线上的信息可以使用,BHE信号通常作为奇地址存储体的选择信号(偶地址存储体的选择信号是最低地址位A0).T2~T4期间输出高电平。
4. AD15~AD0在T1期间输出CPU要读取的存储单元或I/O端口的地址A15~A0.T2期间为高阻态,T3~T4期间,存储单元或I/O端口将数据送上数据总线.CPU从AD15~AD0上接收数据。

表 1: 微机概念差异

微处理器 Microprocessor	可以被微缩成集成电路规模的CPU电路，包含ALU,CU,寄存器
微型计算机 Mircrocomputer	微处理器,存储器,I/O,总线
微型计算机系统 Microcomputer system	以微型计算机为主体，配上I/O及系统软件就构成了微型计算机系统。
微控制器 Microcontrollers	A microcontroller has a CPU in addition to a fixed amount of RAM, ROM, I/O ports on one single chip (e.g. Cortex)
嵌入式系统 Embedded Systems	An embedded system uses a microcontroller or a microprocessor to do one task and one task only

表 2: 总线类型

类型	仲裁	时序
单工	集中式	同步
多工	分布式	异步

表 3: 总线结构

	优点	缺点
单线结构	简单	吞吐量低
CPU-Central 双线结构	数据传输率高	I/O与内存需要经过CPU
Memory-Central 双线结构	CPU性能好 吞吐量高	

表 4: RAM 区别

	DRAM	SRAM
字节存储方式	电容电荷	开关状态
电荷泄漏	有	无
刷新	需要	不需要
构造	简单	复杂
每位规模	更小	更大
价格	便宜	昂贵
刷新电路	需要	不需要
速度	更慢	更快
用途	主存储器	高速缓存

表 5: ROM 区别

掩膜型 ROM	无法修改
可编程只读存储器 PROM	一旦写入，不可改变
可擦除可编程只读存储器 EPROM	可写，用紫外光擦除，重新写入
点可擦除的可编程只读存储器 EEPROM	通电擦除，重新写入
闪存 Flash	对芯片编程，通电擦除再写入

表 6: DMA 架构

	使用总线次数	CPU暂停次数
Single Bus, Detached	2	2
Single Bus, Intergrated	1	1
Seperate I/O	1	1

表 7: 8086 寄存器

Category	Bits	Register Names
General	16	AX(Accumulator), BX(Base), CX(Count), DX(Data)
	8	AH, AL, BH, BL, CH, CL, DH, DL
Pointer	16	SP(Stack Pointer), BP(Base Pointer)
Segment	16	CS(Code Segment), DS(Data Segment), SS(Stack Segment), ES(Extra Segment)
Instruction	16	IP(Instruction Pointer)
Flag	16	FR(Flag Register)

表 8: 段偏移寄存器

Segment register	CS	DS	ES	SS
Offset register	IP	SI, DI, BX	SI, DI, BX	SP, BP

表 9: Flag 寄存器

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
R	R	R	R	OF	DF	IF	TF	SF	ZF	U	AF	U	PF	U	CF

5. ALE:在T1期间地址锁存有效信号,为一正脉冲,系统中的地址锁存器正是利用该脉冲的下降沿来锁存A19/S6~A16/S3,AD15~AD0中的20位地址信息以及BHE.
6. RD在T2期间输出低电平,送到被选中的存储器或I/O接口.要注意的是,只有被地址信号选中的存储单元或I/O端口,才会被RD信号从中读出数据(数据送上数据总线AD15~AD0).
7. DT/R在整个总线周期内保持低电平,表示本总线周期为读周期.在接有数据总线收发器的系统中,用来控制数据传输的方向.
8. DEN在T2~T3期间输出有效低电平,表示数据有效.在接有数据总线收发器的系统中,用来实现数据的选通.

8086写周期时序总线写操作的时序与读操作时序相似,其不同处在于:

1. AD15~AD0在T2~T4期间送上欲输出的数据,而无高阻态.
2. WR在T2~T4期间输出有效低电平,该信号送到所有的存储器和I/O接口.要注意的是,只有被地址信号选中的存储单元或I/O端口才会被WR信号写入数据.
3. DT/R在整个总线周期内保持高电平,表示本总线周期为写周期.在接有数据总线收发器的系统中,用来控制数据传输方向.

条件符:

- CF** (Carry Flag): 进位符 set whenever there is a carry out, from d7 after a 8-bit op, from d15 after a 16-bit op
- PF** (Parity Flag): 校验符 the parity of the op result's low-order byte, set when the byte has an even number of 1s (偶1为1)
- AF** (Auxiliary Carry Flag): 辅助进位

符 set if there is a carry from d3 to d4, used by BCD-related arithmetic

- ZF** (Zero Flag): 零 set when the result is zero
- SF** (Sign Flag): 符号符 copied from the sign bit (the most significant bit) after op
- OF** (Overflow Flag): 溢出符 set when the result of a signed number operation is too large, causing the sign bit error

控制符:

- IF** (Interrupt Flag): 中断符 set or cleared to enable or disable only the external maskable interrupt requests

After reset, all flags are cleared which means you (as a programmer) have to set IF in your program if allow INTR.

- DF** (Direction Flag): 方向符 indicates the direction of string operations
- TF** (Trap Flag): 陷阱符 when set it allows the program to single-step, meaning to execute one instruction at a time for debugging purposes

4 汇编

表 12: MODEL 大小

.MODEL	code~64KB	data~64KB
SMALL	>	<
MEDIUM	>	<
COMPACT	≤	>
LARGE	>	><
HUGE	>	>
TINY		<

PTR 可以暂时性更改一个变量的类型。

```
DATA1 DB 10H,20H,30H ;
DATA2 DW 4023H,0A845H
```

```
MOV BX, WORD PTR DATA1
; 2010H -> BX
MOV AL, BYTE PTR DATA2
; 23H -> AL
MOV WORD PTR [BX], 10H
; [BX], [BX+1] <- 0010H
```

```
JMP FAR PTR aLabel
```

8086 中没有内存到内存的直接运算。

除法运算比较特殊。

type	op1	op2	$\frac{op1}{op2}$	mod
B/B	AL	src	AL	AH
W/W	AX	src	AX	DX
W/B	AX	src	AL	AH
DW/W	DX,AX	src	AX	DX

跳转前的比较: CMP dest,src

	CF	ZF
dest > src	0	0
dest = src	0	1
dest < src	1	0

不需要比较的跳转:

Mnemonic	Condition	跳转条件
JNC	CF=0	不进位
JNE/JNZ	ZF=0	不等于0
JNO	OF=0	没有溢出
JNP/JPO	PF=0	奇校验
JNS	SF=0	不是负数
JP	OF=1	溢出
JP/JPE	PF=1	偶校验
JS	SF=1	负数

表 10: 8086 接脚

Signal	Description	0	1
ALE	Address Latch Enabled		Latched
$\overline{\text{BHE}}$	Bank High Enabled	$\text{AD}_8 \sim \text{AD}_{15}$ Enabled	$\text{AD}_8 \sim \text{AD}_{15}$ Disabled
DT/ $\overline{\text{R}}$	direction of Data Transfer	sending data	receiving data
$\overline{\text{DEN}}$	Data transceiver ENabled	enabled	disabled
$\overline{\text{WR}}$	WRiting to Mem/IO	writing	
$\overline{\text{RD}}$	ReaDing from mem/IO	reading	
M/ $\overline{\text{IO}}$	CPU accessing Memory / IO	IO	Memory
INTR	INTerrupt Request, maskable by clearing IF		Requesting
$\overline{\text{INTA}}$	INTerrupt Acknowledge		Acknowledge
NMI	Non-Maskable Interrupt, CPU is interrupted after finishing the current instruction; cannot be masked by software		will be interrupted
HOLD	HOLD the bus request		hold
HLDA	HoLD request acknowledge		hold req ack
TEST	for debug	test	
READY	mem/IO is READY for transfer		ready
RESET	reset the CPU, IP, DS, SS, ES and 6 inst in instruction queue are cleared		CS=0FFFFH

表 11: MOV 指令

Instruction	Segment Used	Default Segment
MOV AX, CS:[BP]	CS:BP	SS:BP
MOV DX, SS:[SI]	SS:SI	DS:SI
MOV AX, DS:[BP]	DS:BP	SS:BP
MOV CX, ES:[BX]+12	ES:BX+12	DS:BX+12
MOV SS:[BX][DI]+32, AX	SS:BX+DI+32	DS:BX+DI+32

表 13: PROC 范围

PROC	IP	current code segment
SHORT	-128~127($\pm 1\text{B}$)	
NEAR	-32768~32767($\pm 2\text{B}$)	within
FAR	changed along with CS	outside

CALL procedure
RET

表 14: 数据定义

	描述	示例
ORG	指定开始偏移量	ORG 10H
DB	分配字节大小的块, 依次写入	Z DB "Good Morning"
EQU	定义常量	NUM EQU 234
DUP	复制字符	x DB 6 DUP(23H)

表 16: 算术运算

	op1	,op2	calc
ADD	dest	src	dest = dest + src
ADC	dest	src	dest = dest + src + CF
SUB	dest	src	dest = dest - src
SBB	dest	src	dest = dest - src - CF
INC	dest		dest = dest + 1
DEC	dest		dest = dest - 1
MUL	src		(DX,) AX = src * AX
DIV	src		AL = AL / src, AH = AL mod src*

CMP op1,op2

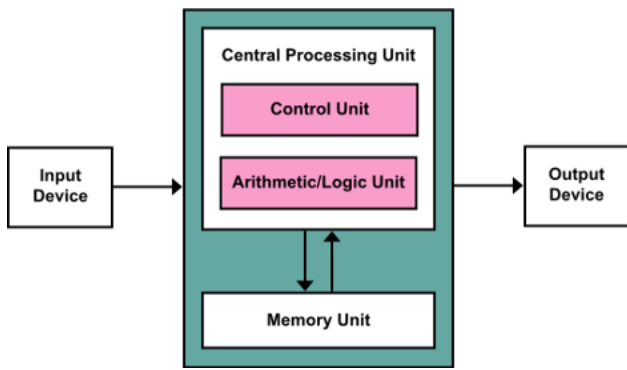
表 15: 跳转指令

Mnemonic	Condition	op1~op2
Signed		
JA/JNBE	CF=0 & ZF=0	>
JAE/JNB	CF=0	\geq
JB/JNAE	CF=1	<
JBE/JNA	CF=1 ZF=1	\leq
Unsigned		
JG/JNLE	SF=OF & ZF=0	>
JGE/JNL	SF=OF	\geq
JL/JNGE	SF \oplus OF	<
JLE/JNG	ZF=1 SF \oplus OF	\leq

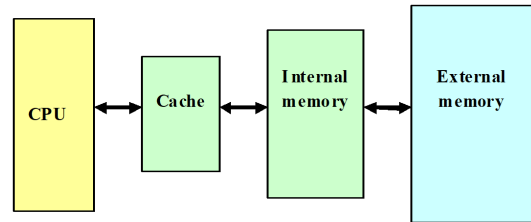
表 17: 逻辑运算

	op1	,op2	calc
AND	dest	src	dest = dest & src
OR	dest	src	dest = dest src
XOR	dest	src	dest = dest \oplus src
NOT	dest		dest = \sim dest
SHR	dest	reg	dest = dest >> reg(zero-ext)
SHL	dest	reg	dest = dest << reg
ROL	dest	reg	dest = >> dest << reg
RCL	dest	reg	dest = >> CF << dest << reg

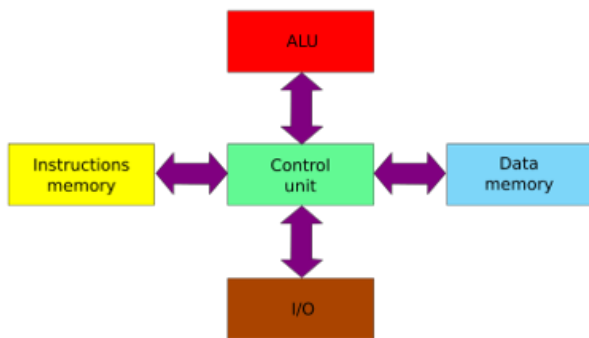
冯诺依曼结构



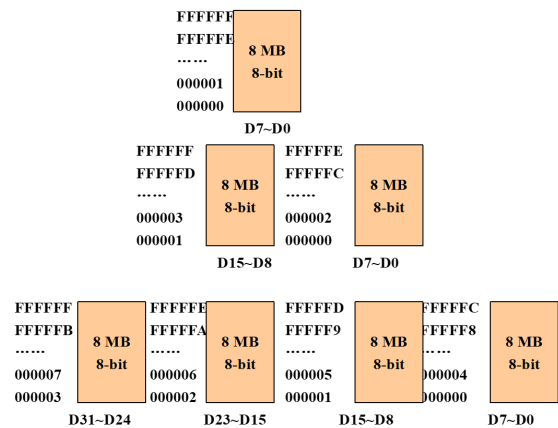
内存层级



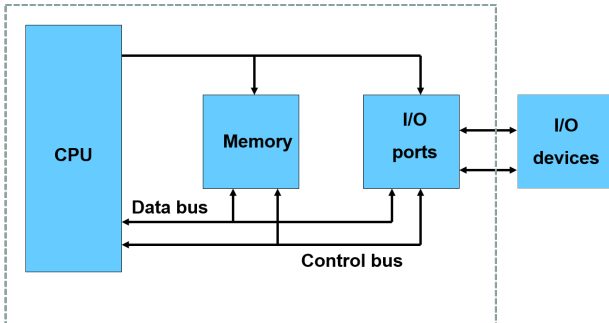
哈佛结构



内存组织

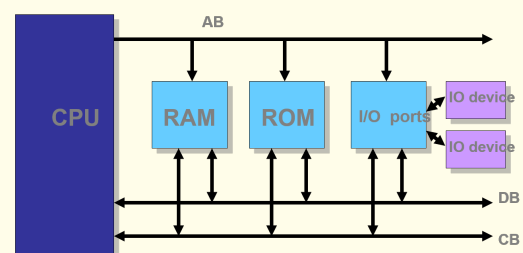


微机结构

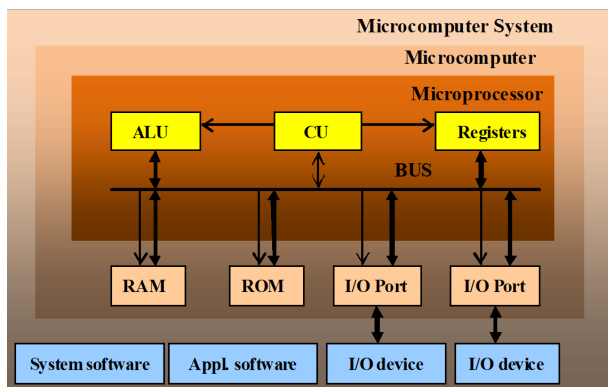


总线结构

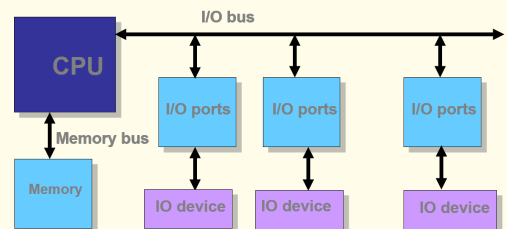
单线结构



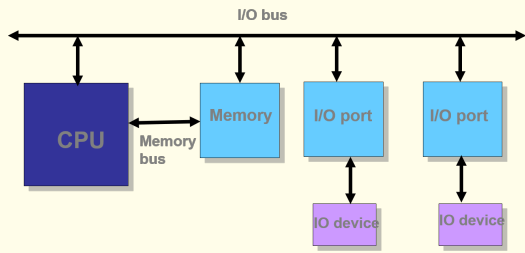
微机系统结构（哈佛结构）



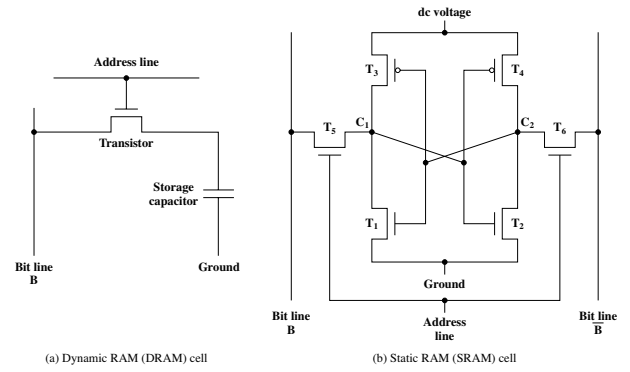
CPU-Central 双线结构



Memory-Central 双线结构

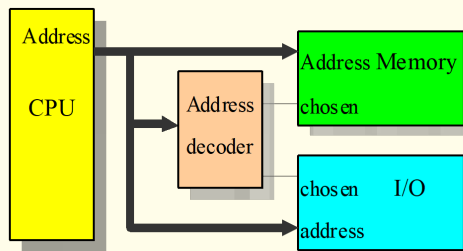


RAM



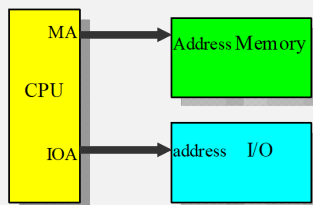
寻址方式

存储器映像寻址方式

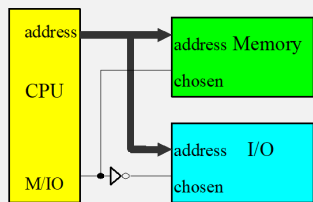


I/O单独编址方式

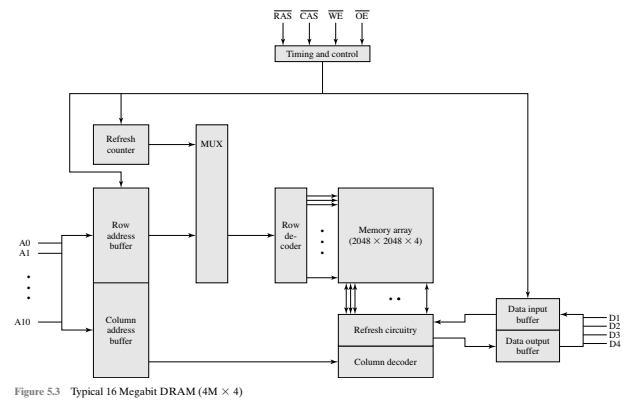
单工地址线



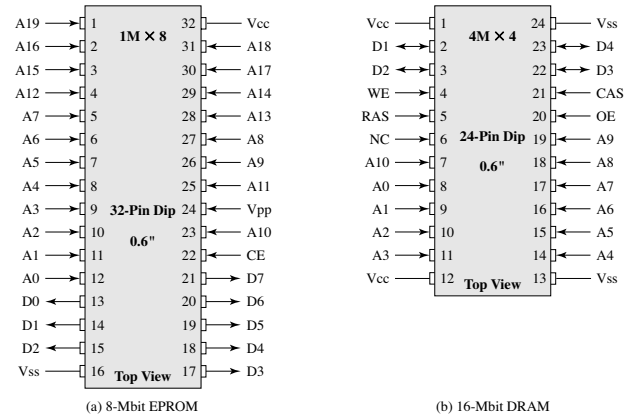
多工地址线



4M×4 DRAM



存储芯片封装



存储位扩展

256K×8-bit: 8 256×1-bit

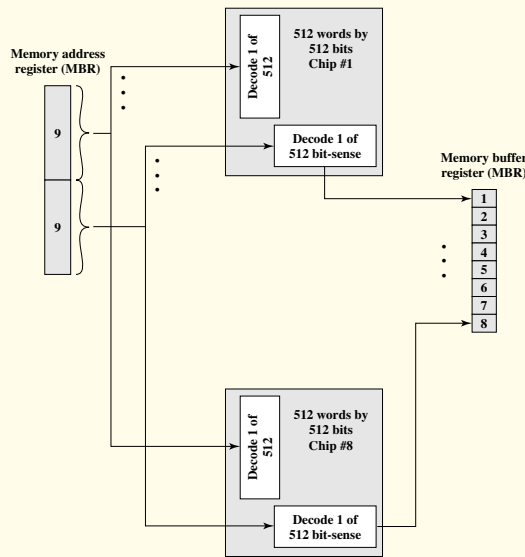
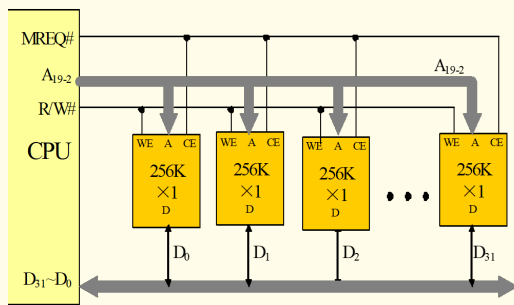
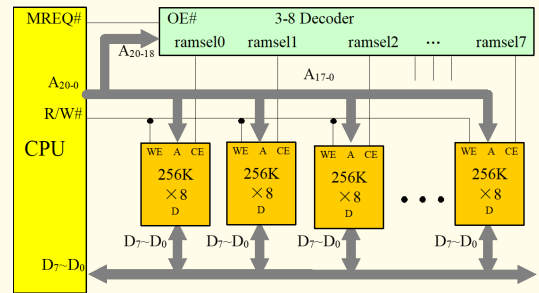


Figure 5.5 256-KByte Memory Organization

256K×32-bit: 32 256K×1-bit

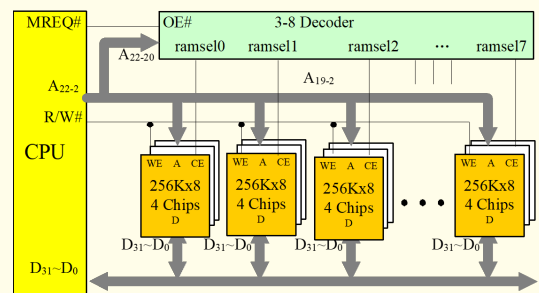


2M×8-bit: 8 group 256K×8-bit

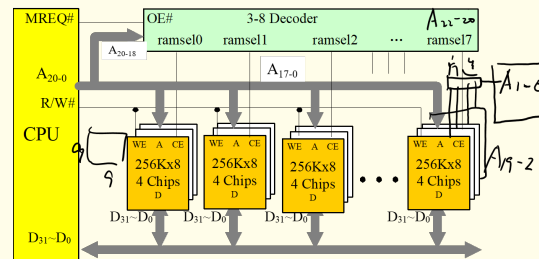


字与位同时扩展

32位可寻址单元

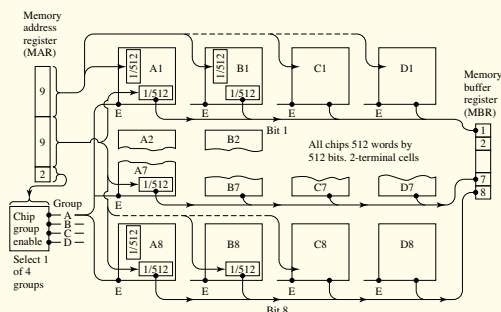


1字节可寻址单元



存储字扩展

1M×8-bit: 4 group 256K×1-bit



外设

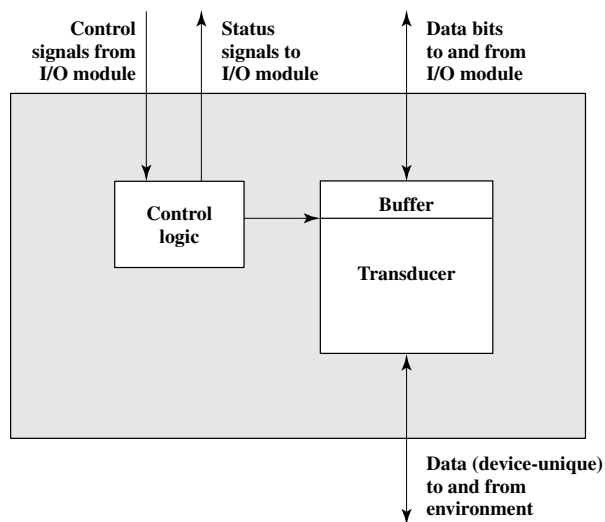


Figure 7.2 Block Diagram of an External Device

DMA架构

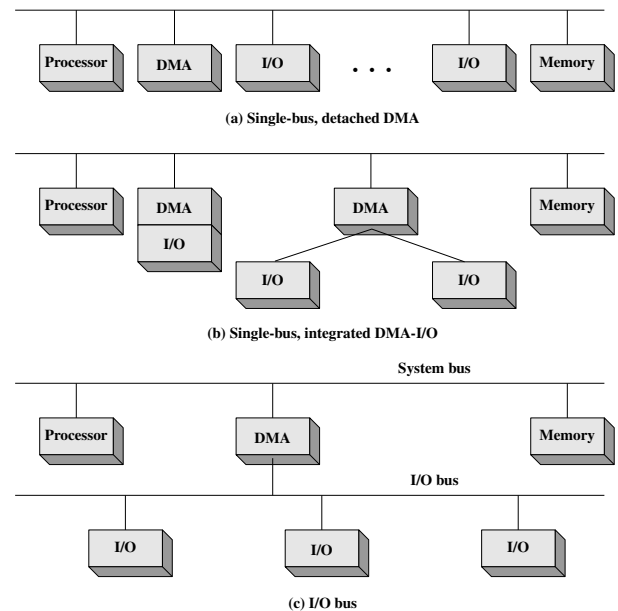


Figure 7.13 Alternative DMA Configurations

I/O模块

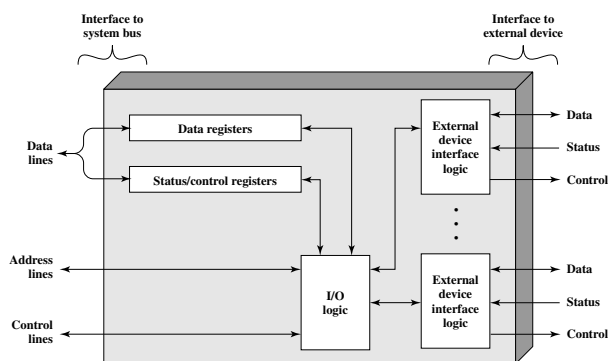
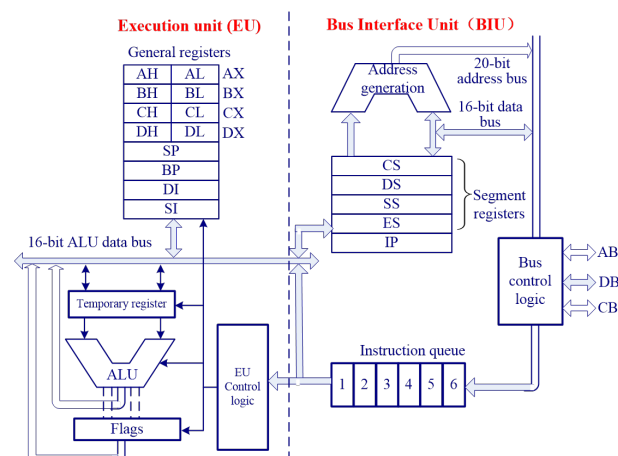
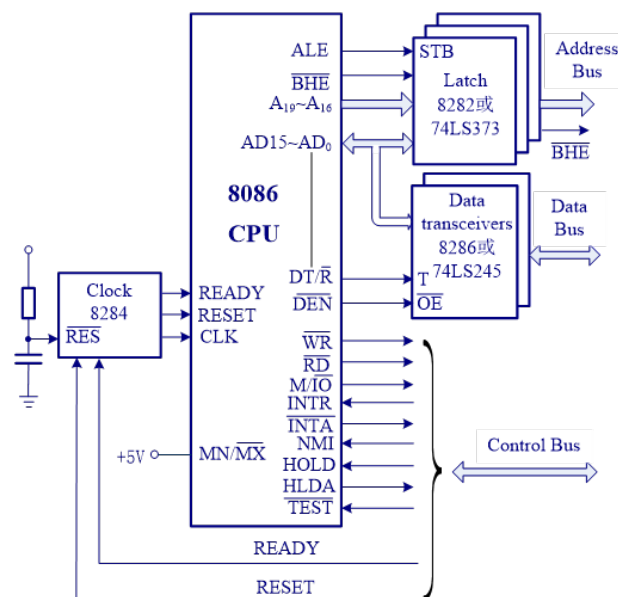


Figure 7.3 Block Diagram of an I/O Module

8086内部结构



8086配置图



中断处理内存变化

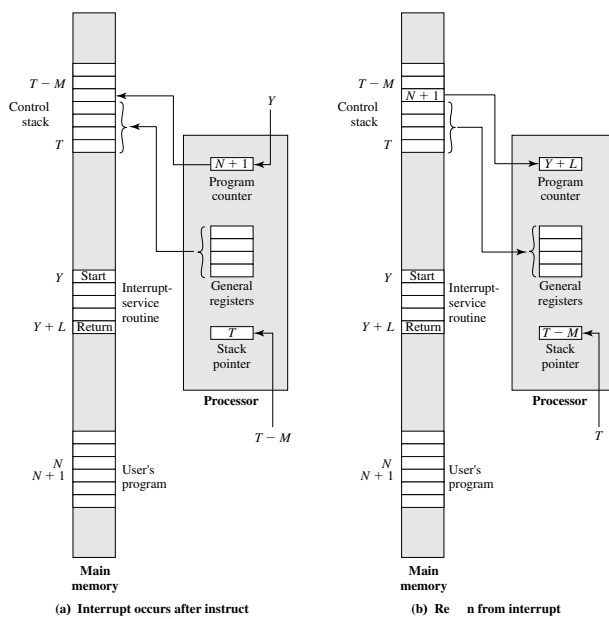
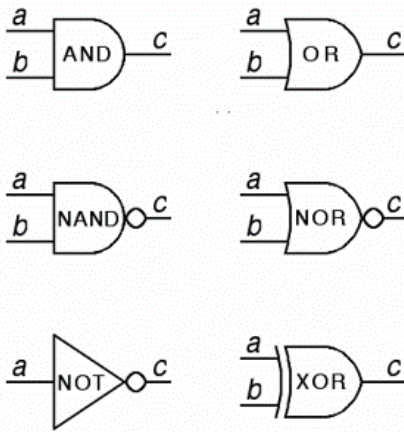


Figure 7.7 Changes in Memory and Registers for an Interrupt

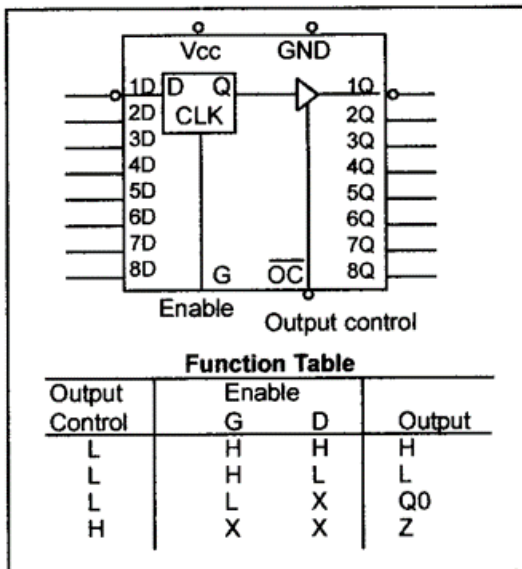
逻辑门电路



input		output					
a	b	ab	a + b	\overline{ab}	$\overline{a + b}$	\overline{a}	$a \oplus b$
0	0	0	0	1	1	1	0
0	1	0	1	1	0	1	1
1	0	0	1	1	0	0	1
1	1	1	1	0	0	0	0

锁存器和数据传输器

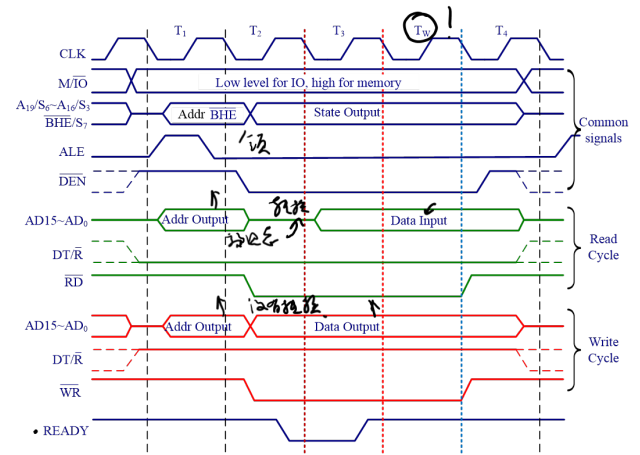
74LS373 D Latch



Data Bus Transceiver

INPUTS		OUTPUT
E	DIR	
L	L	Bus B Data to Bus A
L	H	Bus A Data to Bus B
H	X	Isolation

8086/88 总线周期



实验一

读取开关量状态取反后送显示

```

.MODEL SMALL
.DATA
.STACK 64
.CODE
PortIn EQU 90h ;定义输入端口号
PortOut EQU 0A0h ;定义输出端口号
main proc far
Again: IN AL, PortIn ;读取开关量状态
      NOT AL ;取反
      OUT PortOut, AL ;送显示
      JMP Again ;跳转循环执行
main endp
END main ;指示汇编程序结束编译
    
```

实验一

交通灯

```

.MODEL SMALL ; 设定汇编程序使用8086SmBll model
.8086 ; 设定采用汇编指令集8086
PortIn EQU 80h ;定义输入端口号
PortOut EQU 88h ;定义输出端口号
.stack 100h ; 定义字节容量的堆栈256
.data ; 定义数据段
state DB 0H ; 状态变量
second DB 0H ; 秒数
.code ; Code segment definition
MAIN PROC FAR
MOV AX, @data
MOV DS, AX
MOV BL, state ; state 0
MOV CL, second
MOV AL, 36H ; corres.
state
Again:
OUT PortOut, AL
ADD CL, 1H ; + 1s
CMP CL, 10h
JAE Change ; change the state
JMP Again
    
```

Change:

```
MOV CL,0H           ; second = 0
ADD BL,1H           ; +1 state
CMP BL,5H
JAE reset           ; >=5 reset
JMP Action
```

reset:

```
MOV BL,1H           ; => state 1
```

Action:

```
CMP BL,1H           ; state <= 1
JBE state1
CMP BL,2H           ; state <= 2
JBE state2
CMP BL,3H           ; state <= 3
JBE state3
JMP state4           ; state = 4
```

state1:

```
MOV AL,33H           ; green red
110011
JMP Again
```

state2o:

```
MOV AL,33H           ; green red
OUT PortOut,AL
ADD CL,1H           ; +1s
JMP state2
```

state2:

```
MOV AL,37H           ; off red 110111
OUT PortOut,AL
ADD CL,1H           ; +1s (come
as 0s)
CMP CL,7H           ; 7s is over
JAE state2y         ; change to
yellow
JMP state2o         ; ALink
```

state2y:

```
MOV AL,35H           ; yellow red
110101
JMP Again           ; finish the
remaining 3s
```

state3:

```
MOV AL,1EH           ; red green
011110
JMP Again
```

state4o:

```
MOV AL,1EH           ; red green
OUT PortOut,AL
ADD CL,1H
JMP state4
```

state4:

```
MOV AL,3EH           ; red off
OUT PortOut,AL
ADD CL,1H
CMP CL,7H
JAE state4y
JMP state4o
```

state4y:

```
MOV AL,2EH
JMP Again
```

```
MAIN ENDP
END MAIN
```

样例

转换小写至大写

```
.MODEL SMALL
.STACK 64
.DATA
DATA1 DB 'mY NAME is j0e'
ORG 0020H
DATA2 DB 14 DUP(?)
.CODE
MAIN PROC FAR
MOV AX, @DATA
MOV DS, AX
MOV SI, OFFSET DATA1
MOV BX, OFFSET DATA2
MOV CX, 14
BACK: MOV AL, [SI] ; get next ch
CMP AL, 61H ; less than 'a'
JB OVER
CMP AL, 7AH ; greater than 'z'
JA OVER
AND AL, 11011111B ; convert
OVER: MOV [BX],AL
INC SI
INC BX
LOOP BACK
MOV AH, 4CH
INT 21H
MAIN ENDP
END MAIN
```