

计算机组成与系统结构实验

10-13周的周二上午1-4节 沙河网安楼102



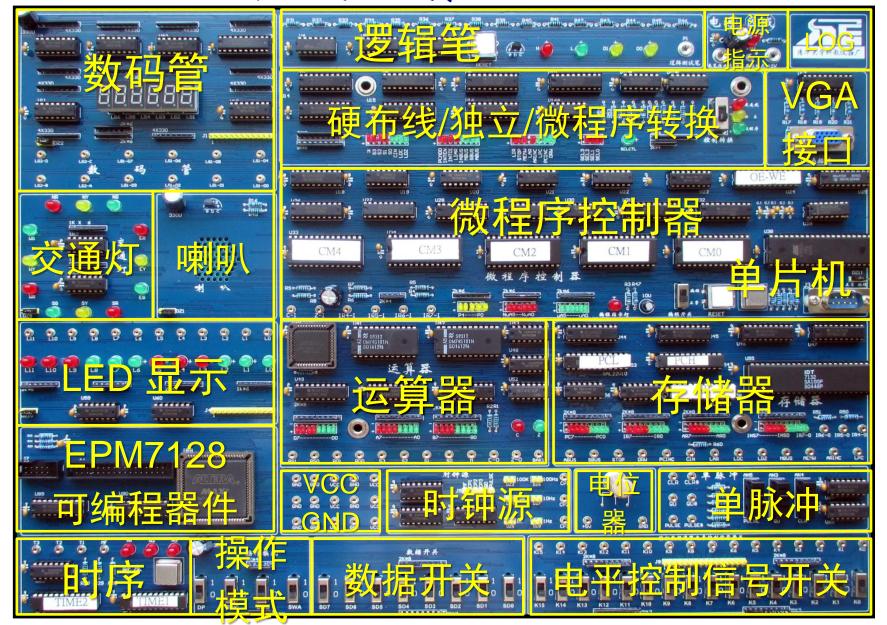
提纲

1 TEC-8实验系统箱

3 〉实验内容与要求

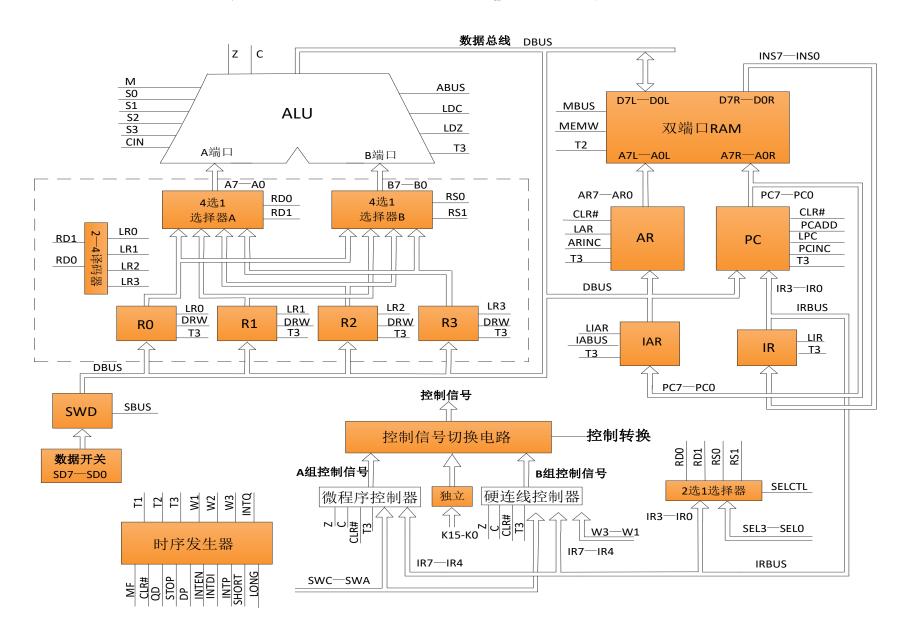


1. TEC-8实验系统箱





TEC-8模型机(数据通路图)







肘序发生器

■ 时钟源,提供数据通路和控制器各寄存器所需的节拍脉冲信号T₁、T₂、T₃,W₁、W₂、W₃节拍电位信号供硬连线控制器使用

■ 单微指令开关DP

- 当DP朝上时,处于单微指令运行方式,每按一次QD按钮,只产生一组T₁、T₂、T₃
- → 当DP朝下时,处于连续运行方式, 每按一次QD按钮,开始连续产生T₁ 、T₂、T₃,直到按一次CLR按钮或者 控制器产生STOP信号为止



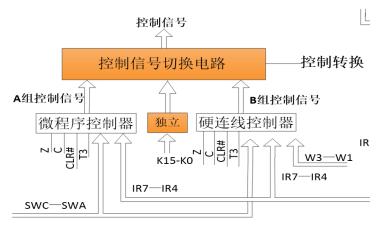




TEC-8 控制操作模式

- 控制信号切换器实现控制信号的切换: 当转换开关拨到中间位置时, TEC-8各部件独立, 通过开关来控制; 当转换开关拨到朝下位置时, 使用微程序控制器产生的控制信号
- SWC、SWB、SWA确定的TEC-8的操作模式如图

操作模式	实验功能
000	启动程序运行
001	写存储器
010	读存储器
011	读寄存器
100	写寄存器
101	运算器组成实验
110	双端口存储器实验
111	数据通路实验





北京郵電大學 BEDING UNIVERSITY OF POSTS AND TELECOMMUNICATION

2. 实验内容

■ 实验内容

- > 运算器组成实验
- > 双端口存储器实验
- > 数据通路实验
- ▶ 微程序控制器实验

第	5.2章 计算机组织与体系结构基本实验	17
	2.1 运算器组成实验	. 17
	2.2 双端口存储器实验	. 26
	2.3 数据通路实验	. 34
	2.4 微程序控制器实验	. 42
	2.5 CPU 组成与机器指令的执行	49
	2.6 中断原理实验	. 54

- 实验报告 (4份,每实验内容一份pdf/word)
 - » 命名: 学号+姓名+实验1-4,发送至本班学委,学委打包后发 至实验课老师或助教邮箱
 - 时间节点:实验课老师确定

业京郵電大學 BEIJING UNIVERSITY OF POSTS AND TELECOMMUNICATION

实验要求

- 实验内容要求
 - > 独立完成四个实验内容的全部内容
 - 微程序控制(若有)+独立模式
- 实验建议
 - > 对照书本理论知识, 对实验结果进行理解与分析
 - 重点: 书本理论与实验结果对比 (解释、分析预测)
 - > 参考: https://www.bilibili.com/video/BV1EL411z7nr/
- 实验报告要求
 - > 实验目的、实验内容、实验过程
 - > 实验思考与心得(重点)





注意

■ 第23页为F=A减B减1,所以要想做减法,CIN要为0

			\vdash		-	
l	0	1	1	0		F=A 减 B 减 1

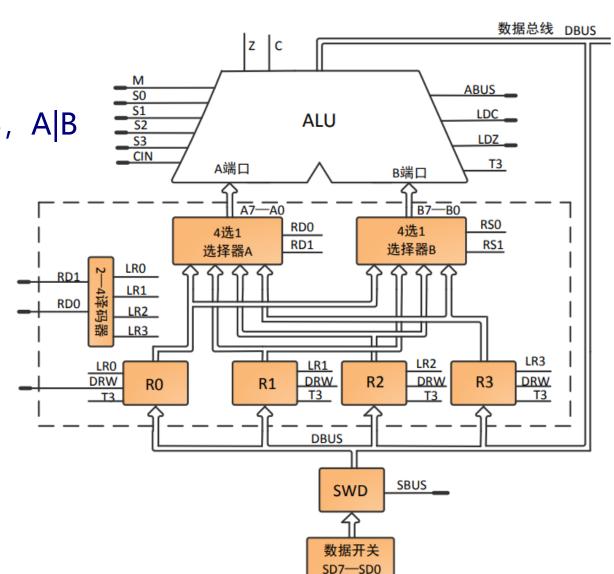
- 第24页置开关的表不完整
- 第32页的第3步中读出数据的开关表不正确
- 第36页五、3中从存储器 "22H" 单元读出数到寄存器 R₁



- A=F0H, B=10H为例
- 完成A+B, A-B, A&B, A|B
- 分别采用
 - > 微程序模式
 - > 独立模式

控制转换

- 硬连线
- ○独 立
- 微程序







- 微程序模式 (DP=1, SWC-SWA=101)
- 置R₀为FOH

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
1	1	1	1				

■ 置R₁为10H

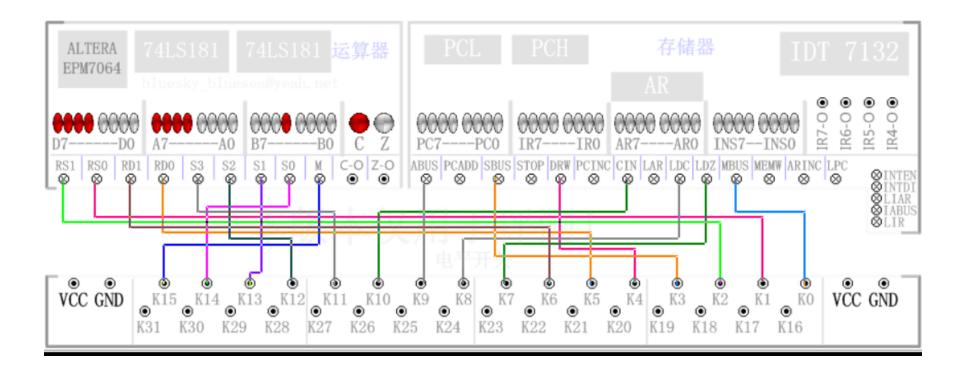
D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
			1				

■ 加、减、与、或运算已经写到微程序控制器中了,直接按QD就行



■ 独立模式 (DP=1)

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8
М	S0	S1	S2	S3	CIN	ABUS	LDC
K7	K6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
LDZ	RD1	RD0	DRW	SBUS	RS1	RS0	MBUS





■ 置R₀为FOH

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
											1	1			

■ 置R₁为10H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	K6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
										1	1	1			

■ 计算R₀+R₁ (M=0, S3-S0=1001)

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
	1			1	1	1	1	1						1	

■ 计算R₀-R₁ (M=0, S3-S0=0110)

K1!	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
		1	1			1	1	1						1	





■ 计算R₀&R₁ (M=1, S3-S0=1011)

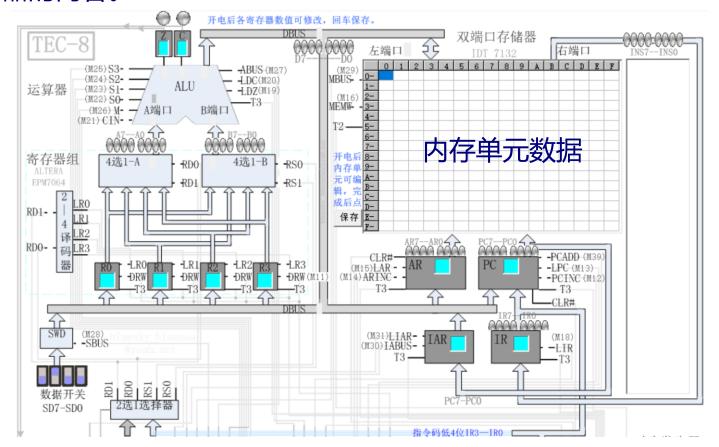
K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
1	1	1		1		1		1						1	

■ 计算R₀|R₁ (M=1, S3-S0=1110)

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
1		1	1	1		1		1						1	



- 从存储器地址10H开始,通过左端口连续向双端口RAM中写入3个数: 85H,60H,38H。在写的过程中,在右端口检测写的数据是否正确
- 从存储器地址10H 开始,连续从双端口RAM的左端口和右端口同时读出存储器的内容。





- 微程序模式 (DP=1, SWC-SWA=110)
- 设置左端口地址为10H

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
			1				

■ 写入85H

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
1					1		1

■ 写入60H

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
	1	1					

■ 写入38H

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1	1	1			



■ 设置左端口地址为10H

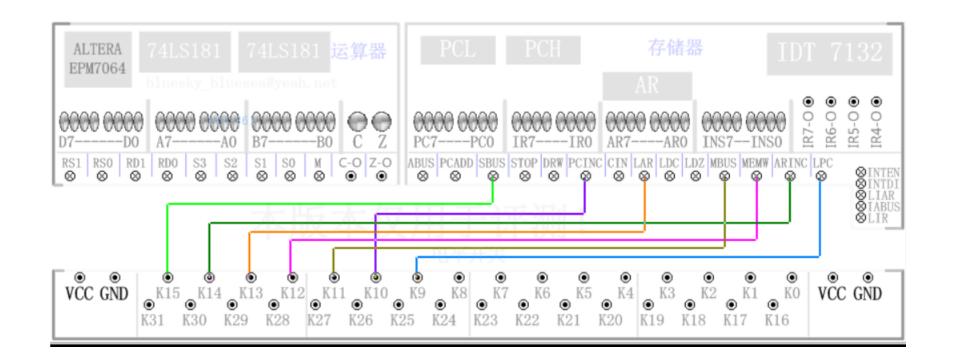
D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
			1				

■ 按QD分别读出10H、11H、12H的值



■ 独立模式 (DP=1)

K15	K14	K13	K12	K11	K10	K9
SBUS	ARINC	LAR	MEMW	MBUS	PCINC	LPC





■ 设置左端口地址为10H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9
1		1				1

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
			1				

■ 写入85H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9
1	1		1			

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
1					1		1

■ 写入60H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9
1	1		1			

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
	1	1					

■ 写入38H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9
1	1		1			

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1	1	1			

出京郵電大學 BEIJING UNIVERSITY OF POSTS AND TELECOMMUNICATION

实验示例——存储器实验

■ 设置左端口地址为10H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9
1		1				1

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
			1				

■ 读出85H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9
	1			1	1	

■ 读出85H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	K9
	1			1	1	

■ 读出85H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9
	1			1	1	



- 将数75H写到寄存器R₀,数28H写到寄存器R₁,数89H写到寄存器R₂, 数32H写到寄存器R₃
- 将寄存器R₀中的数写入存储器20H单元,将寄存器R₁中的数写入存储器 21H单元,将寄存器R₂中的数写入存储器22H单元,将寄存器R₃中的数 写入存储器23H单元
- 从存储器20H单元读出数到寄存器R₃,从存储器21H单元读出数到寄存器R₂,从存储器22H单元读出数到寄存器 R₁,从存储器23H单元读出数到寄存器R₀
- 显示4个寄存器R₀、R₁、R₂、R₃的值,检查数据传送是否正确





- 微程序模式 (DP=1, SWC-SWA=111)
- 将数75H写到寄存器R₀

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
	1	1	1		1		1

■ 将数28H写到寄存器R₁

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1		1			

■ 将数89H写到寄存器R₂

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
1				1			1

■ 将数32H写到寄存器R₃

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1	1			1	





■ 设置地址为20H

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1					

- 将寄存器R₀中的数写入存储器20H单元
 - ➤ 按QD
- 将寄存器R₁中的数写入存储器21H单元
 - ➤ 按QD
- 将寄存器R₂中的数写入存储器22H单元
 - ▶ 按QD
- 将寄存器R₃中的数写入存储器23H单元
 - ➤ 按QD





■ 设置地址为20H

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1					

- 从存储器20H单元读出数到寄存器R₃
 - > 按QD
- 从存储器21H单元读出数到寄存器R₂
 - ➤ 按QD
- 从存储器22H单元读出数到寄存器 R₁
 - > 按QD
- 从存储器23H单元读出数到寄存器R₀
 - ➤ 按QD



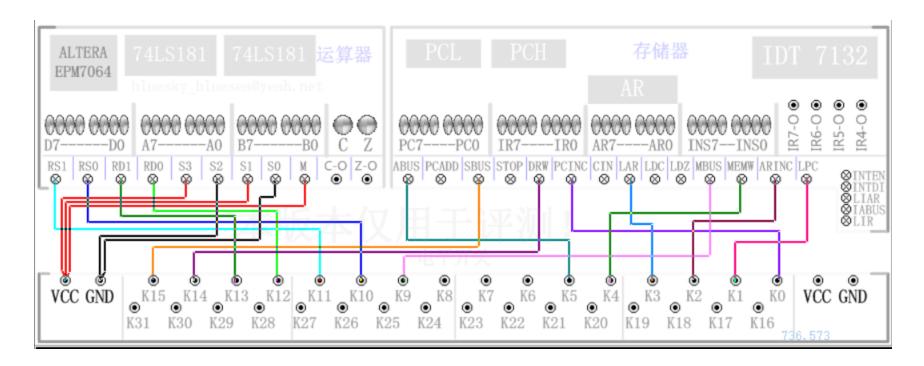


- 显示4个寄存器R₀、R₁、R₂、R₃的值,检查数据传送是否正确
 - ▶ 按QD, 看A7-A0
 - ▶ 按QD , 看A7-A0
 - ▶ 按QD, 看A7-A0
 - ▶ 按QD,看A7-A0



■ 独立模式 (DP=1)

K15	K14	K13	K12	K11	K10	K9	K8
SBUS	DRW	RD1	RD0	RS1	RS0	MBUS	М
K7	K6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
S 3	S1	ABUS	MEMW	LAR	ARINC	LPC	PCINC







■ 将数75H写到寄存器R₀

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	K6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
1	1														
				D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0				
					1	1	1		1		1]			

■ 将数28H写到寄存器R₁

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
1	1		1												
				D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0				
						1		1							

■ 将数89H写到寄存器R₂

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
1	1	1													

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
1				1			1



■ 将数32H写到寄存器R₃

K15	K14	K13	K12	K11	K10	K9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
1	1	1	1												

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1	1			1	



■ 设置地址为20H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
1												1		1	
				D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0				

■ 将寄存器R₀中的数写入存储器20H单元

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
							1	1	1	1	1		1		1

■ 将寄存器R₁中的数写入存储器21H单元

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
					1		1	1	1	1	1		1		1

■ 将寄存器R₂中的数写入存储器22H单元

K1	5 K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
				1			1	1	1	1	1		1		1

■ 将寄存器R₃中的数写入存储器23H单元

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	К0
				1	1		1	1	1	1	1		1		1



■ 设置地址为20H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	К0
1												1		1	
												7			
				D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0				

■ 将寄存器R₀中的数写入存储器20H单元

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
							1	1	1	1	1		1		1

■ 将寄存器R₁中的数写入存储器21H单元

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
					1		1	1	1	1	1		1		1

■ 将寄存器R₂中的数写入存储器22H单元

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
				1			1	1	1	1	1		1		1

■ 将寄存器R₃中的数写入存储器23H单元

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	K6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
				1	1		1	1	1	1	1		1		1



■ 设置地址为20H

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
1												1		1	
				D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0				
						1]			

■ 从存储器20H单元读出数到寄存器R3

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
	1	1	1			1							1		1

■ 从存储器21H单元读出数到寄存器R₂

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
	1	1				1							1		1

■ 从存储器22H单元读出数到寄存器 R₁

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	К0
	1		1			1							1		1

■ 从存储器23H单元读出数到寄存器R₀

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
	1					1							1		1



■ 显示R₀寄存器的值,看A7-A0

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
						1	1	1	1						

■ 显示R₁寄存器的值,看A7-A0

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	К3	K2	K1	K0
					1	1	1	1	1						

■ 显示R₂寄存器的值,看A7-A0

K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
				1		1	1	1	1						

■ 显示R₃寄存器的值,看A7-A0

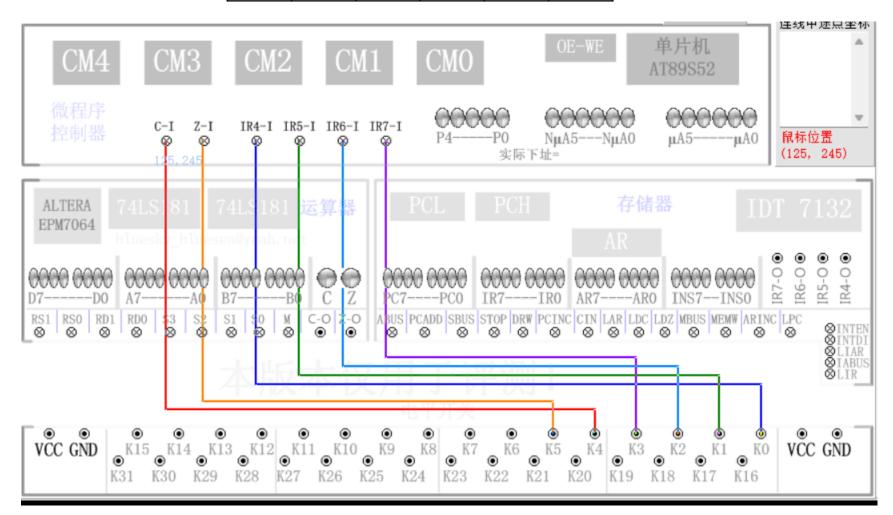
K15	K14	K13	K12	K11	K10	К9	K8	K7	К6	K5	K4	K3	K2	K1	K0
				1	1	1	1	1	1						



- 正确设置模式开关SWA、SWB、SWC,用单微指令方式(单拍开关DP设置为1)跟踪控制台操作读寄存器、写寄存器、读存储器、写存储器的执行过程,记录下每一步的微地址μA5~μA0、判别位P4~P0和有关控制信号的值,写出这4种控制台操作的作用和使用方法
- 正确设置指令操作码IR7~IR4,用单微指令方式跟踪除停机指令STP之外的所有指令的执行过程。记录下每一步的微地址μA5~μA0、判别位P4~P0和有关控制信号的值。对于JZ指令,跟踪Z=1、Z=0两种情况;对于JZ指令,跟踪C=1、C=0两种情况



K5	K4	К3	K2	K1	K0
Z-I	C-I	IR7-I	IR6-I	IR5-I	IR4-I







- 写存储器 (DP=1, SWC-SWA=001)
- 以向20H位置处写75H为例
- 设置地址为20H

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1					

■ 存储75H

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
	1	1	1		1		1



- 读存储器 (DP=1, SWC-SWA=010)
- 以从20H位置处读75H为例
- 设置地址为20H

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1					

■ 读取75H



- 写寄存器 (DP=1, SWC-SWA=100)
- 以将75H、32H、28H、ABH分别写入R₀、R₁、R₂、R₃寄存器为例
- 将75H写入R₀寄存器

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
	1	1	1		1		1

■ 将32H写入R₁寄存器

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1	1			1	

■ 将28H写入R₂寄存器

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
		1		1			

■ 将ABH写入R₃寄存器

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
1		1		1		1	1





- 读寄存器 (DP=1, SWC-SWA=011)
 - ▶ 按QD, 看A7-A0, B7-B0
 - ▶ 按QD , 看A7-A0, B7-B0
 - ▶ 按QD , 看A7-A0, B7-B0
 - ▶ 按QD , 看A7-A0, B7-B0



- 修改拨码开关K3-K0, 改变执行的指令
- 修改K5-K4改变进位和零标志的值

名称	助记符	功能		指令格式	
石桥	奶儿们	切 肥	IR(7-4)	IR(3-2)	IR (1-0)
加法	ADD Rd, Rs	Rd ← Rd + Rs	0001	Rd	Rs
减法	SUB Rd, Rs	Rd ← Rd - Rs	0010	Rd	Rs
逻辑与	AND Rd, Rs	Rd ← Rd and Rs	0011	Rd	Rs
加 1	INC Rd	Rd ← Rd + 1	0100	Rd	XX
取数	LD Rd, [Rs]	Rd ← [Rs]	0101	Rd	Rs
存数	ST Rs, [Rd]	$Rs \rightarrow [Rd]$	0110	Rd	Rs
C 条件转移	JC addr	C=1, 则 PC←@ + offset	0111	offset	
Z条件转移	JZ addr	Z=1,则 PC←@ + offset	1000	off	set
无条件转移	JMP [Rd]	PC ← Rd	1001	Rd	XX
输出	OUT Rs	DBUS ← Rs	1010	XX	Rs
中断返回	IRET	返回断点	1011	XX	XX
关中断	DI	禁止中断	1100	XX	XX
开中断	EI	允许中断	1101	XX	XX
停机	STP	暂停运行	1110	XX	XX