



南京大學

NANJING UNIVERSITY

中央处理器

殷亚凤

智能软件与工程学院

苏州校区南雍楼东区225

yafeng@nju.edu.cn , <https://yafengnju.github.io/>



中央处理器

- CPU概述
- 单周期处理器设计
- **多周期处理器设计**
- 带异常处理的处理器设计





多周期处理器的设计

单周期处理器的缺陷

- 单周期处理器的CPI为1，所有指令的执行时间都以最长的load指令为准
- 最长指令时间为：
 - 锁存时间+
 - 取指令时间+
 - 寄存器取数时间+
 - ALU延迟+
 - 存储器取数时间+
 - 建立时间+
 - 时钟偏移
- 时钟周期远远大于其他指令实际所需的执行时间，效率极低
 - R-type指令、立即数运算指令不需要读内存
 - Store指令不需要写寄存器
 - 分支指令不需要访问内存和写寄存器
 - Jump 不需要ALU运算，不需要读内存，也不需要读/写寄存器

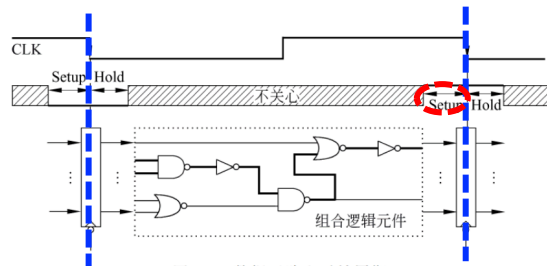


图 5.4 数据通路和时钟周期

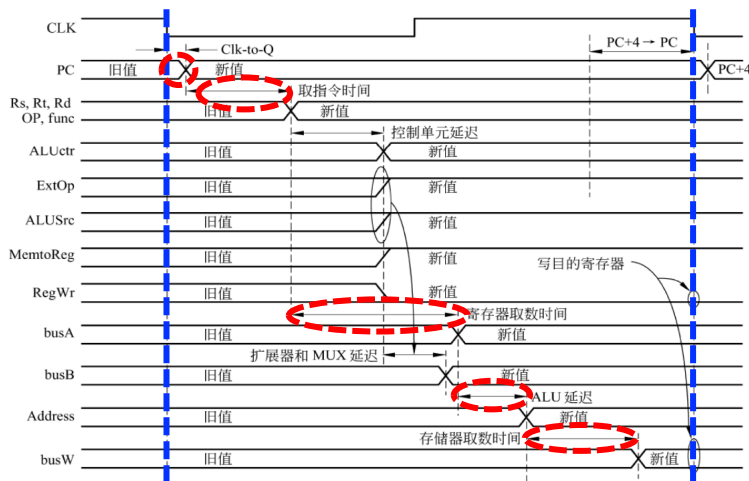


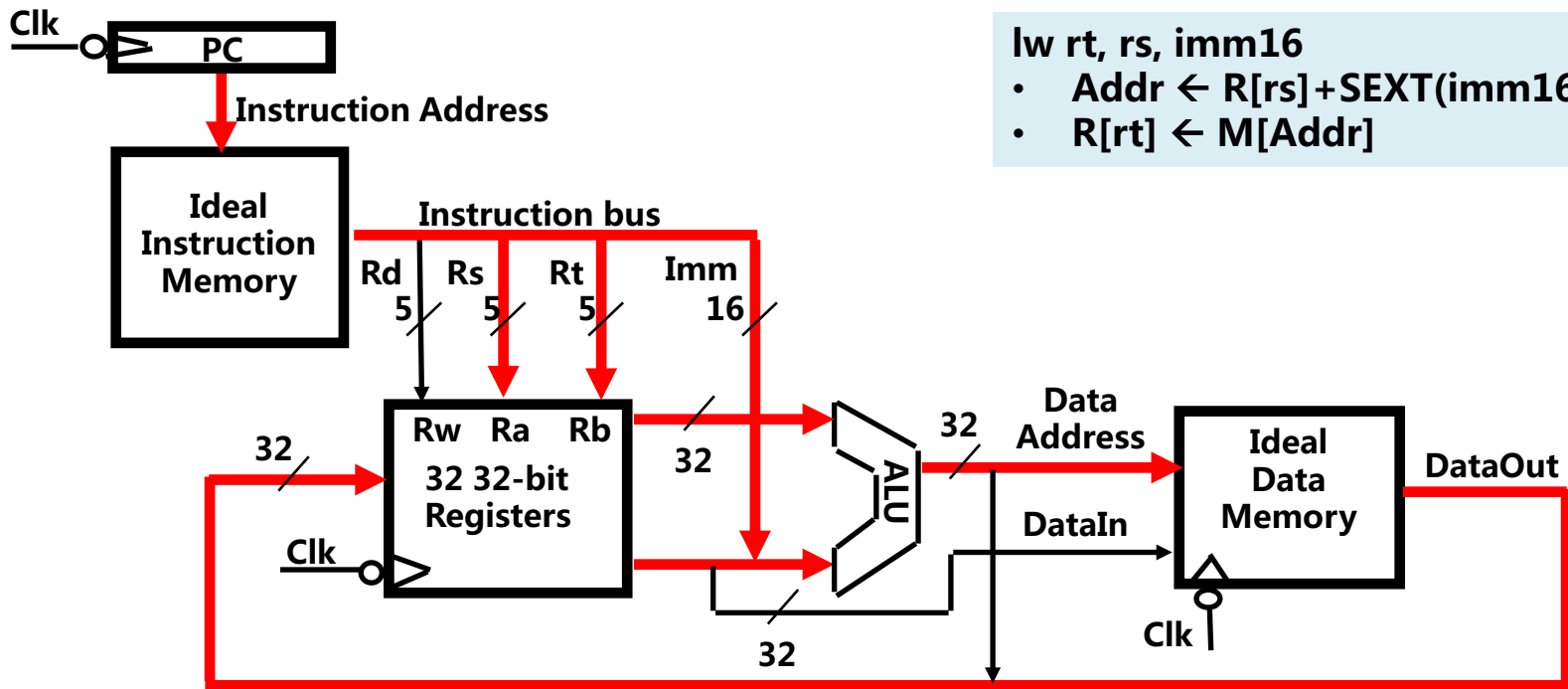
图 5.24 load 指令执行定时





多周期处理器的设计

Load指令执行过程





多周期处理器设计思路

- **单周期处理器的问题根源:**

- 时钟周期以最复杂指令所需时间为准，太长！

- **解决思路:**

- 把指令的执行**分成多个阶段**，每个阶段在一个时钟周期内完成
 - 时钟周期以最复杂阶段所花时间为准
 - 尽量分成大致相等的若干阶段
 - 规定每个阶段最多只能完成1次访存 或 寄存器堆读/写 或 ALU
- 每步都设置存储元件，每部执行结果都在下个时钟开始保存到相应单元

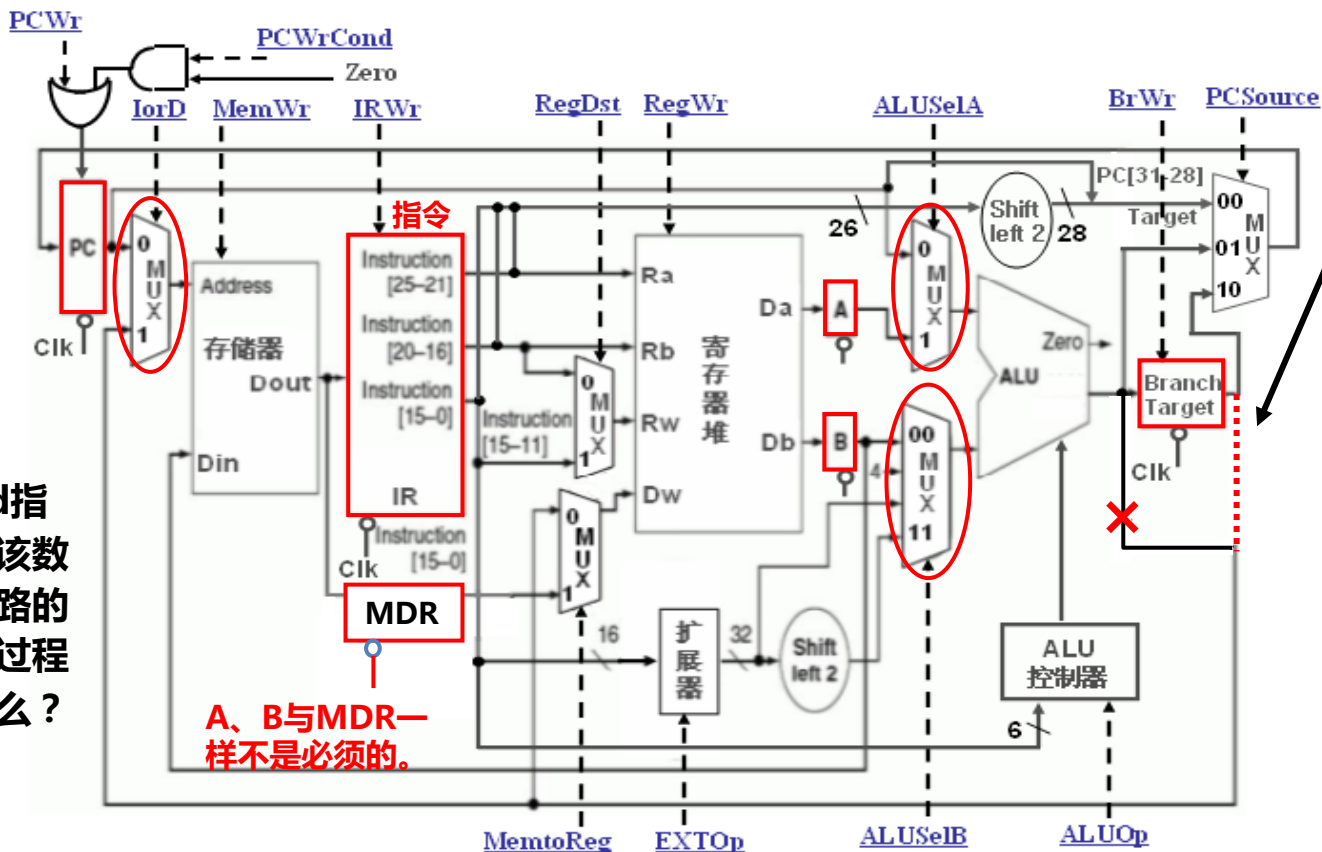
- **多周期处理器的好处:**

- **时钟周期短**
- **不同指令所用周期数可以不同**，如：
 - Load：5个时钟周期
 - Jump：3个时钟周期（前两个都一样）
- **允许功能部件**在一条指令执行过程中被**重复使用**。如：
 - 单周期有Adder和ALU（多周期时只用一个ALU，在不同周期可重复使用）
 - 单周期分开指令和数据存储器（多周期时合用，不同周期中重复使用）



多周期数据通路设计

Load指令在该数据通路的执行过程是什么？



能否对P.151图5.25作左侧所述调整？

不行！因为取数时所需的BT会被随后结果冲掉！

只有一个ALU、一个存储器，并在多处增加了MUX和临时寄存器（加红框的）





多周期数据通路设计——Load指令各阶段分析

• 取指令

- 根据PC读出指令保存到寄存器IR（指令寄存器），并执行 $PC+4$
- IR的内容不是每个时钟都更新，所以IR必须加一个“写使能”控制
- 在取指令阶段结束时，ALU的输出为 $PC+4$ ，并送到PC的输入端，但不能在每个时钟到来时都更新PC，所以PC也要有“写使能”控制

• 译码/读寄存器

- 经过控制逻辑延迟后，控制信号更新为新值。执行一次寄存器读操作
- 读出的内容（操作数）保存到临时寄存器A和B中
- 每个时钟到来时，A和B中的值都要更新，所以不需“写使能”控制
- 计算分支目标地址： $PC+4+4*SignExt(imm16)$ ，保存到临时寄存器BranchTarget中

• 地址生成（ALU运算）

- 选择A寄存器中的内容和扩展器的输出分别送A口和B口，控制ALU进行addu运算，结果在ALU的输出端

• 读存储器

- 由ALU输出作为地址访问存储器，读出数据，保存在临时寄存器MDR中

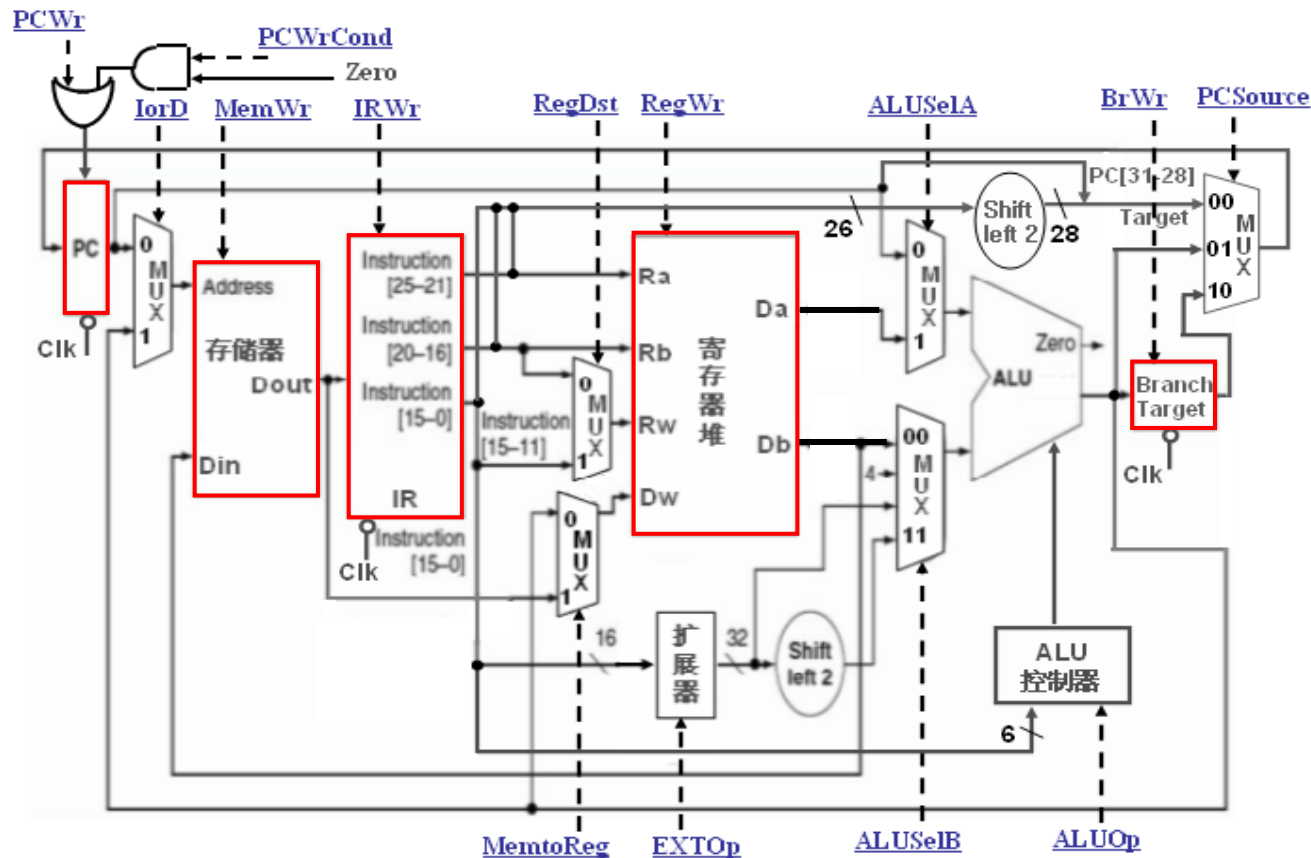
• 写结果到寄存器

- 把MDR中的内容写到寄存器堆中





多周期数据通路设计——多周期数据通路



存储元件有PC、存储器、IR、寄存器堆和BranchTarget

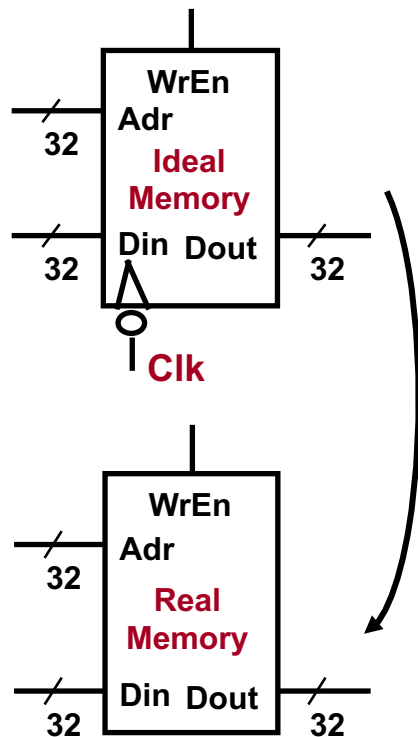




多周期数据通路设计——寄存器堆和存储器的写定时

- **单周期机器中，寄存器组和存储器被简化为理想的：**
 - 时钟边沿到来之前，地址、数据和写使能都已经稳定
 - 时钟边沿到来时，才进行写
- **实际机器中，寄存器组和存储器的情况为：**
 - 写操作不是由时钟边沿触发，是组合电路，其过程为：
 - 写使能(WE)为 1，并且 Din 信号已稳定的前提下，经过 Write Access 时间，Din 信号被写入 Adr 处
 - **重要之处：地址和数据必须在写使能为1前稳定**

因此，存在地址Adr、数据Din和写使能WrEn信号的“竞争”问题！





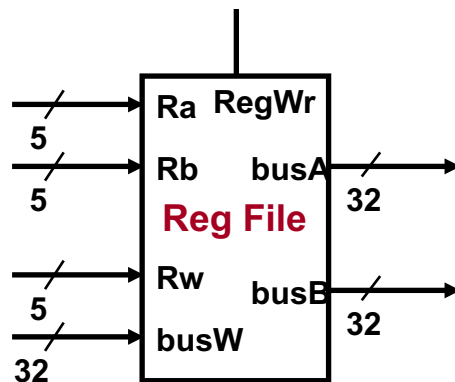
多周期数据通路设计——竞争问题

- **Register File(寄存器组) :**

实际寄存器组在单周期通路中不能可靠工作

这是因为：

- 不能保证 Rw 和 $busW$ 在 $RegWr=1$ 之前稳定
即在 Rw 和 $busW$ 与 $RegWr$ 之间存在 “race”

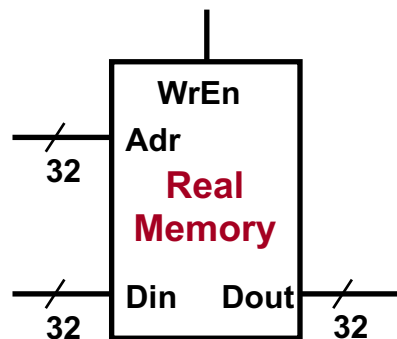


- **Memory(存储器) :**

实际存储器在单周期通路中也不能可靠工作

这是因为：

- 不能保证 Adr 和 Din 在 $WrEn=1$ 之前稳定
即：在 Adr 和 Din 与 $WrEn$ 之间存在 “race”

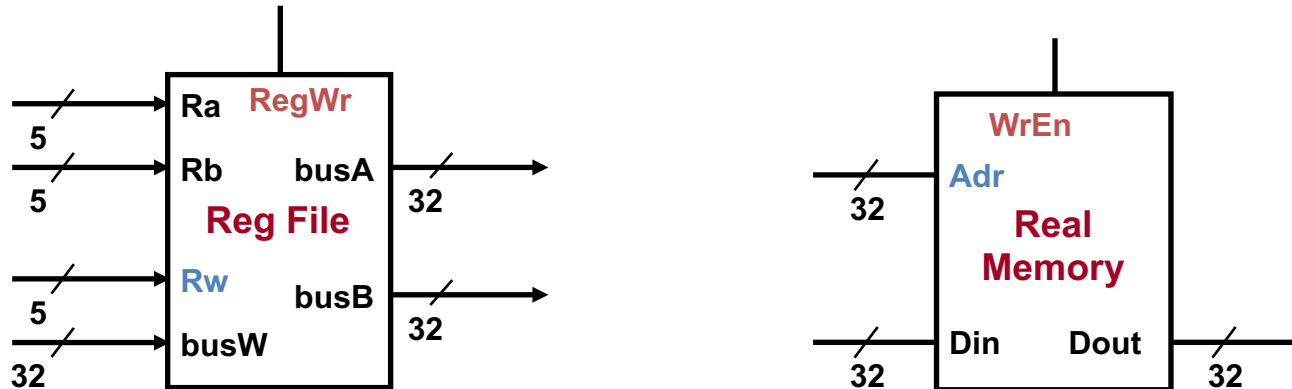




多周期数据通路设计——竞争问题

• 多时钟周期中解决“竞争”问题的方案

- 确认地址和数据在**第N周期**结束时已稳定
- 使写使能信号在一个周期后(即：**第N+1周期**)有效
- 在写使能信号无效前地址和数据不改变



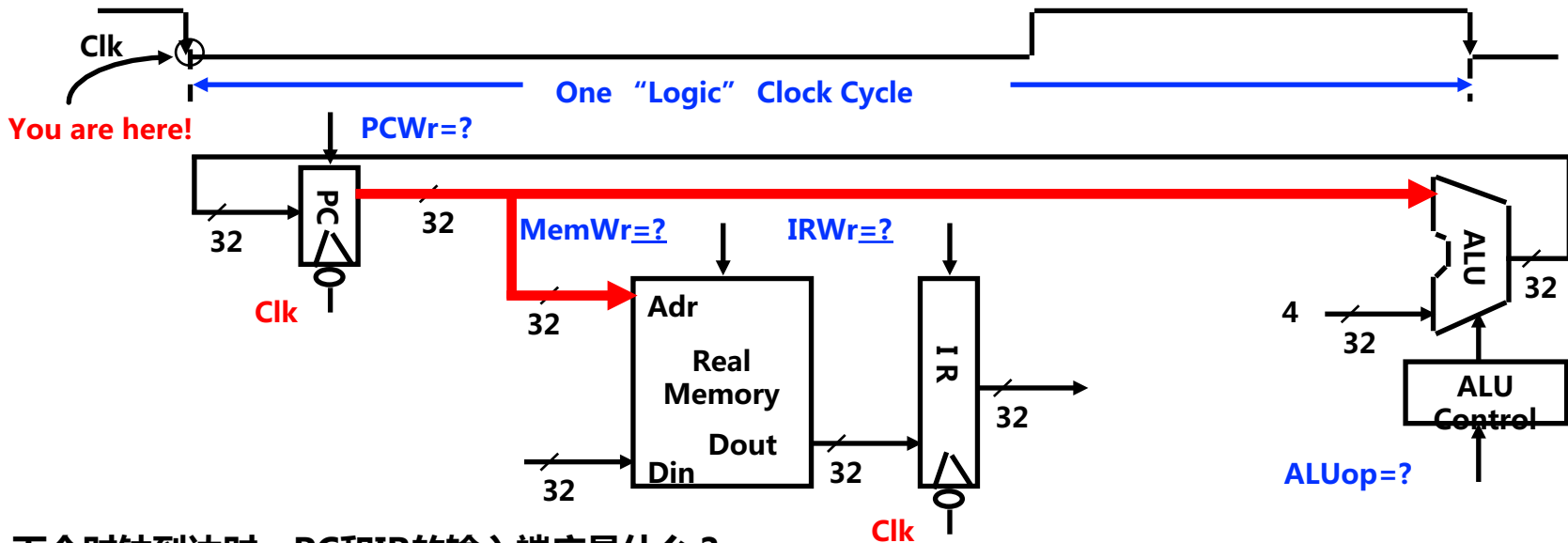
“Race” 问题有时会导致机器神秘出错！





多周期数据通路设计——取指周期开始时

- 在一个时钟到来的下降沿开始取指令周期的任务：
 - $M[PC]$; $PC \leftarrow PC + 4$



下个时钟到达时，PC和IR的输入端应是什么？

能否每个时钟更新PC和IR？不能！

PC和IR怎样在必要时更新？加“写使能”控制！

$PCWr=?$, $MemWr=?$, $IRWr=?$, $ALUOp=?$

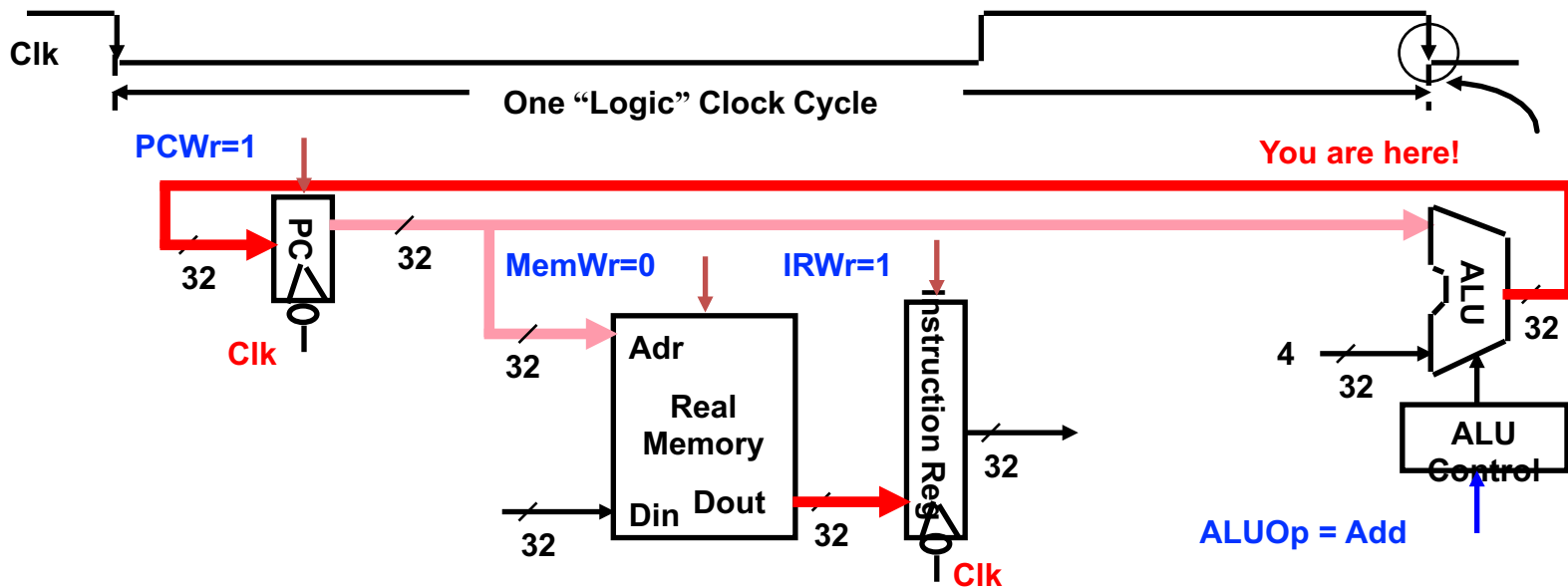
$PCWr=1$, $MemWr=0$, $IRWr=1$, $ALUOp=addu$



多周期数据通路设计——取指周期结束时

- **每一个周期都在下一个时钟到来时结束 (此时, 存储元件被更新):**

– **IR** \leftarrow **M[PC]** **PC** \leftarrow **PC** + 4



取指结束时，新的PC值(PC+4)开始写入PC：
即下个周期里，PC中已经是PC+4了。

取指结束时，当前指令开始写入IR！为保证本指令期间IR中指令不变，后面周期中IRWr应该为0



多周期数据通路设计——取指周期：第一个周期

分析：取指周期中各控制信号的取值应为？

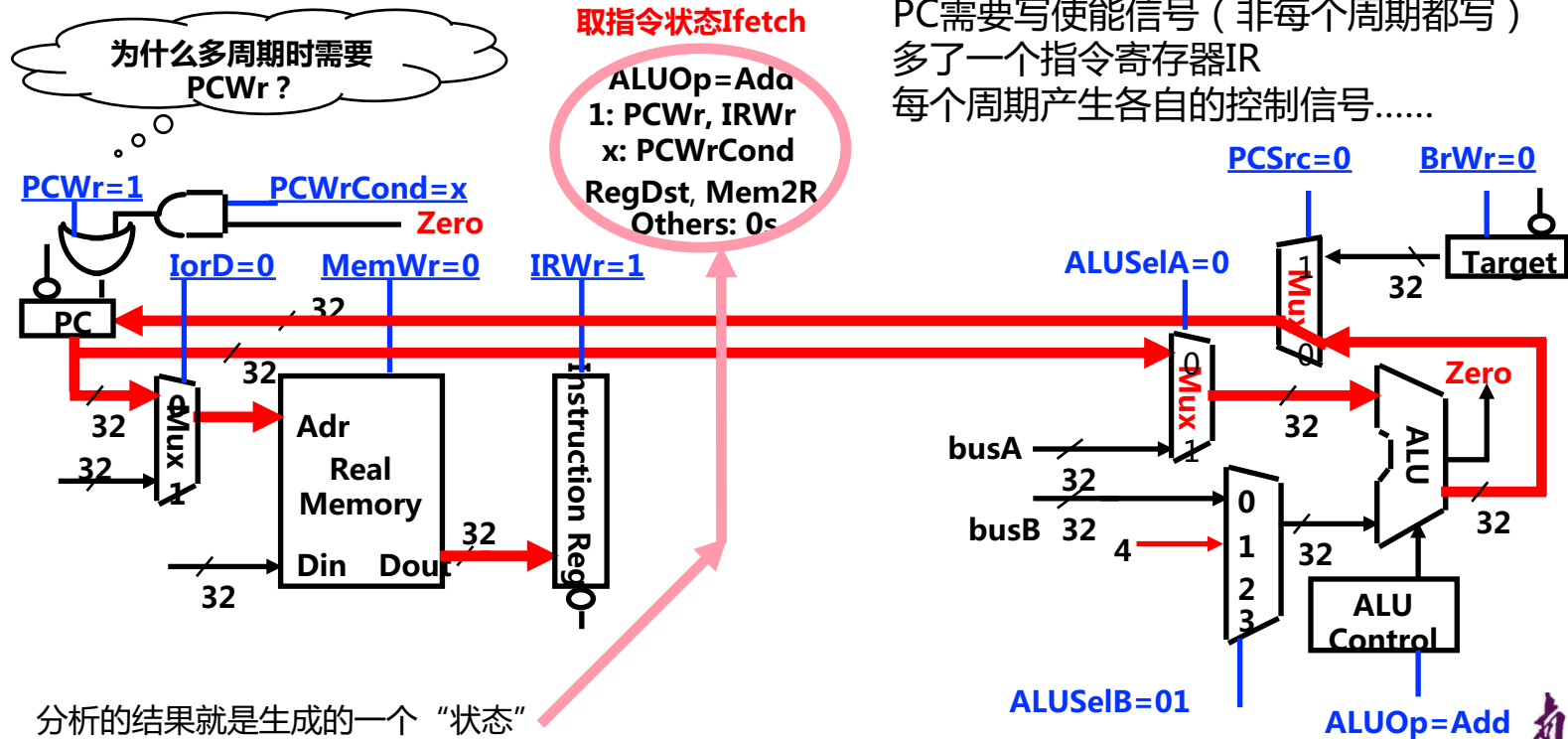
想想看，和单周期有哪些不同？

PC的更新时间

PC需要写使能信号（非每个周期都写）

多了一个指令寄存器IR

每个周期产生各自的控制信号.....

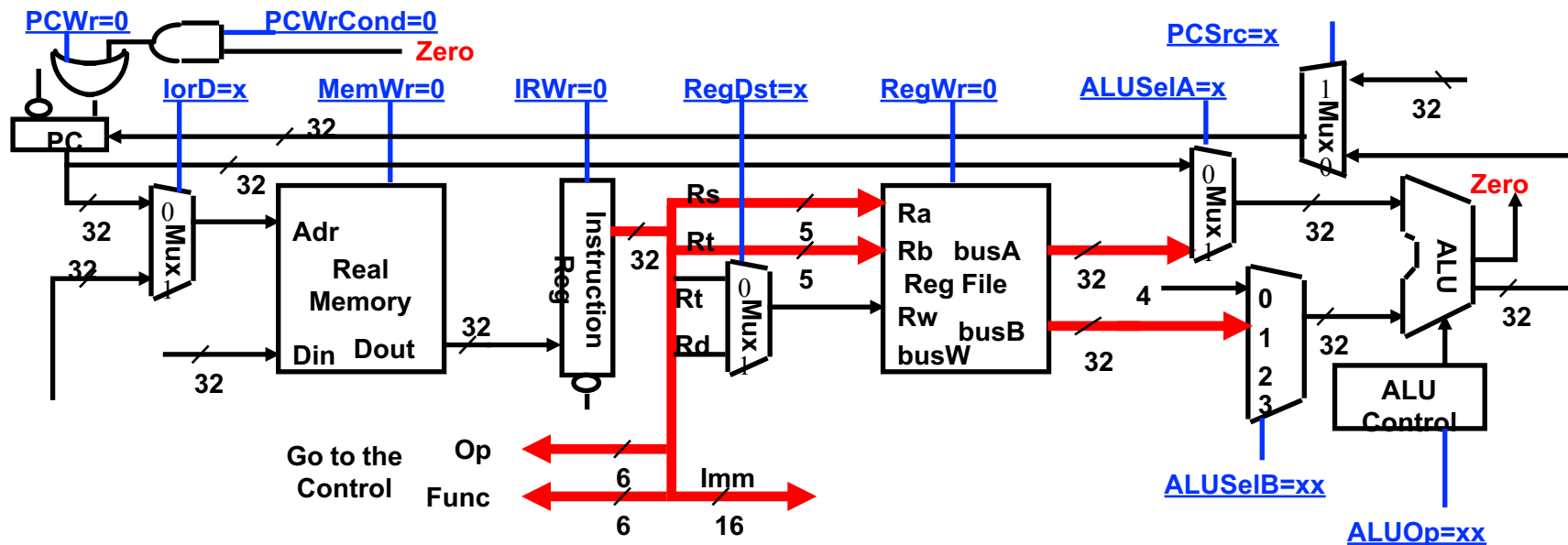




- $\text{busA} \leftarrow \text{RegFile}[\text{rs}] ; \text{busB} \leftarrow \text{RegFile}[\text{rt}] ;$
- $\text{Decoder} \leftarrow \text{Op and Func};$
- ALU is not being used: $\text{ALUctr} = \text{xx}$

指令未译码，故只执行公共操作

ALU空闲，可用ALU“投机计算”转移地址！



问题：PC中已是下条顺序指令的地址，对本条指令的执行有没有影响？

没有影响，因为IRWr=0!

转移地址投机计算的数据通路如何实现？



南京大學
NANJING UNIVERSITY



多周期数据通路设计——寄存器取/指令译码周期：第二个周期

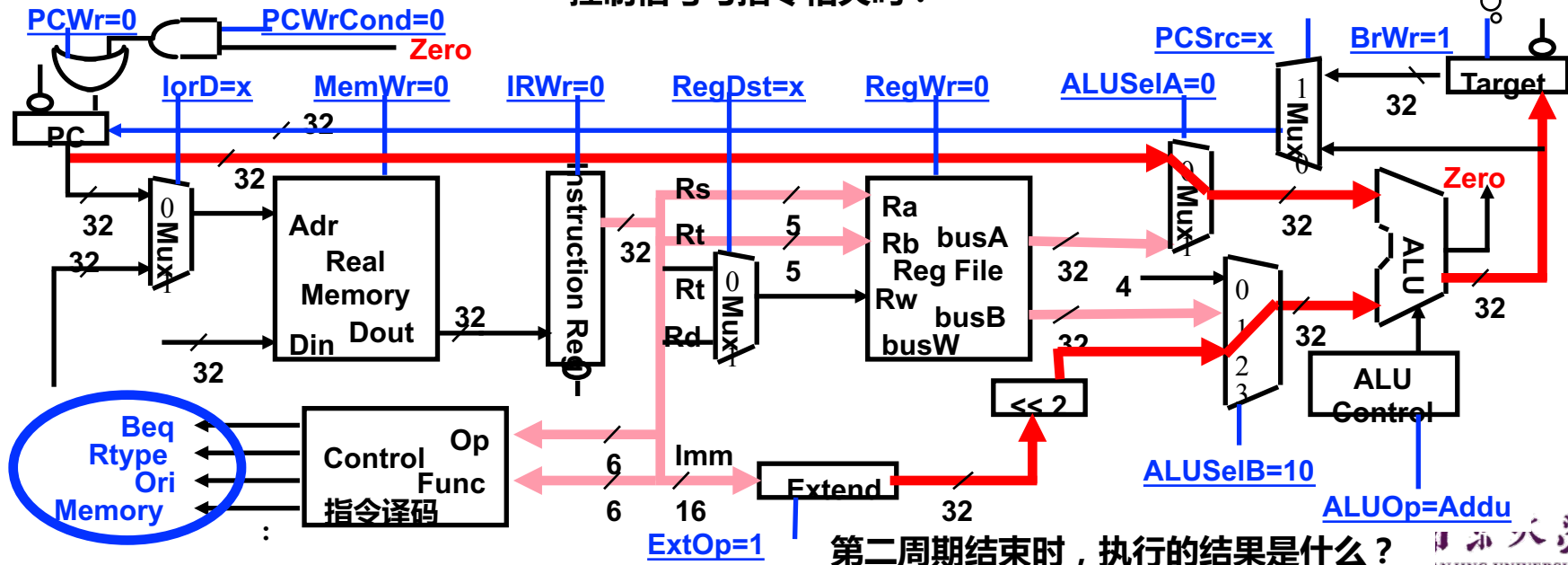
- $\text{busA} \leftarrow \text{Reg}[\text{rs}] ; \text{busB} \leftarrow \text{Reg}[\text{rt}] ;$
- $\text{Decoder} \leftarrow \text{Op and Func};$
- 投机 : $\text{Target} \leftarrow \text{PC} + \text{SignExt}(\text{Imm16}) * 4$
(为什么不是 $\text{PC} + 4 + \text{SignExt}(\text{Imm16}) * 4$?)

取并译码状态 Rfetch/Decode

ALUOp=Add 1: BrWr, ExtOp
ALUSelB=10 x: RegDst, PCSrc
lorD, MemtoReg Others: 0s

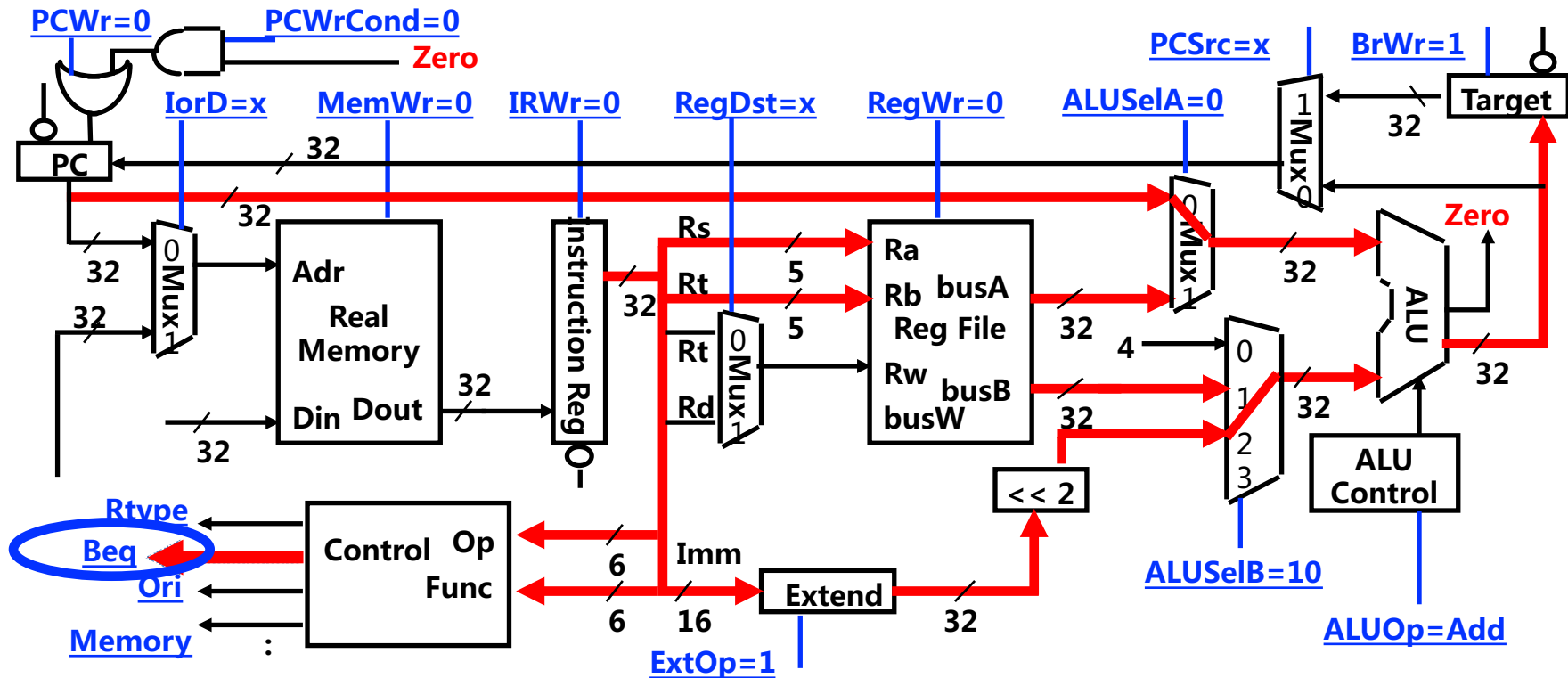
为什么不直接送 PC? 为什么加 BrWr?

控制信号与指令相关吗?





多周期数据通路设计——寄存器取/指令译码周期：第二个周期



如果指令译码输出为：Beq

下面第三个周期就是Beq指令的第一个执行周期！



多周期数据通路设计——Branch指令执行并完成周期：第三个周期

如果指令译码输出为：Branch

- if (busA == busB)
 - PC \leftarrow Target

若不“投机”，则在此周期前还要加一个周期，用来计算转移地址后保存到Target中！

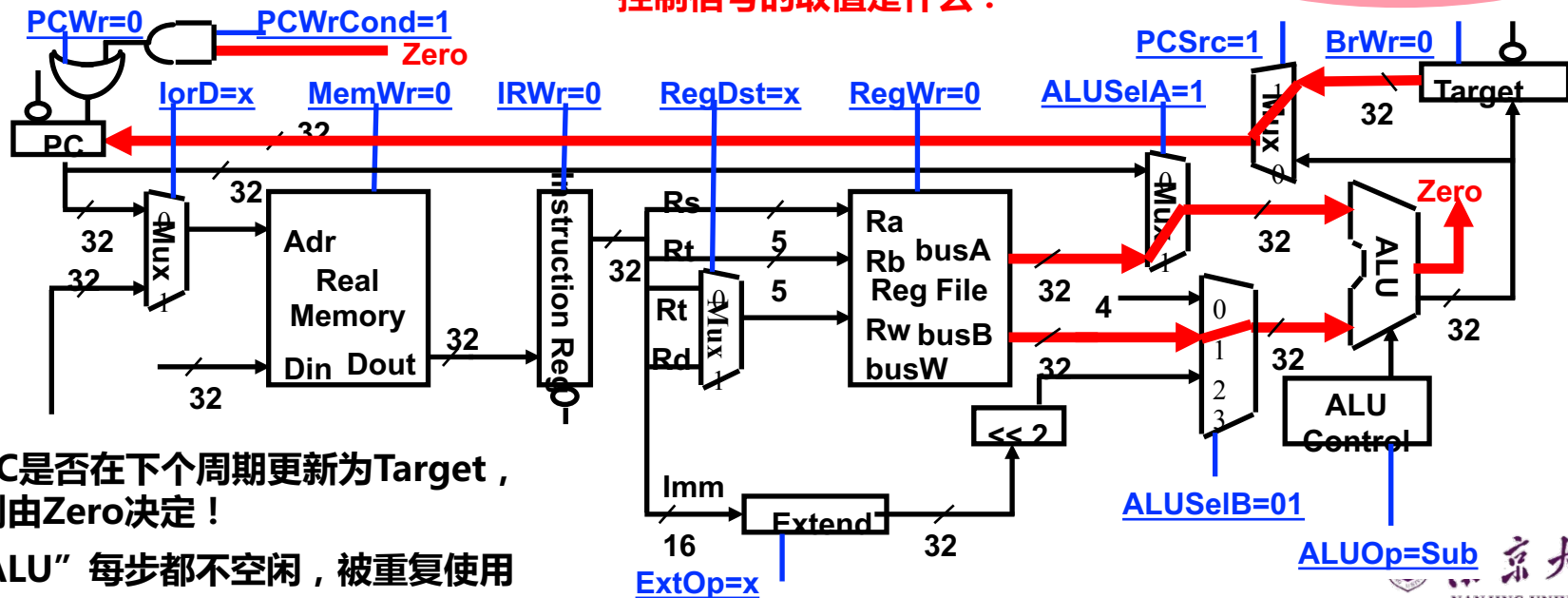
分支执行状态BrFinish

ALUOp=Sub ALUSelB=01

x: lorD, Mem2Reg RegDst, ExtOp

1: PCWrCond ALUSelA PCSrc

控制信号的取值是什么？

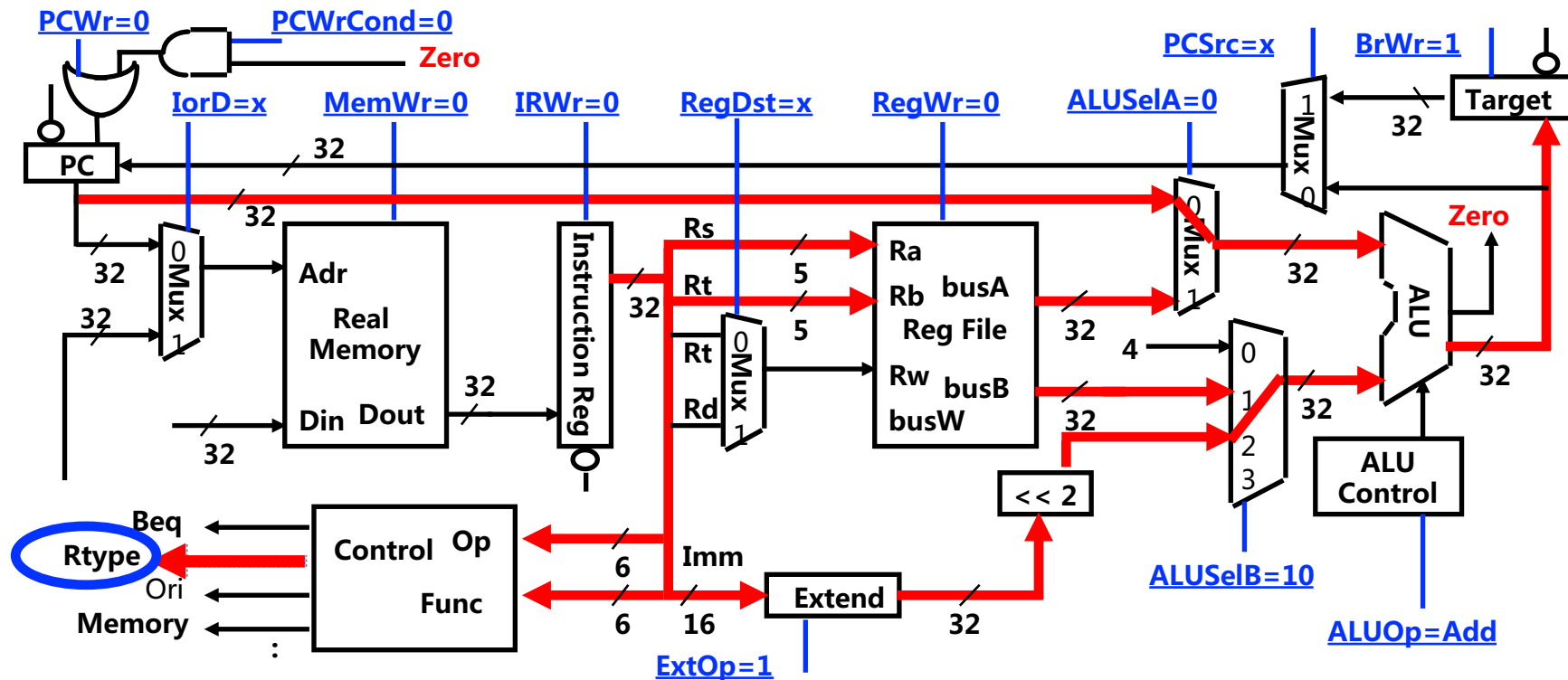


PC是否在下个周期更新为Target，则由Zero决定！

“ALU” 每步都不空闲，被重复使用



多周期数据通路设计——寄存器取/指令译码周期：第二个周期



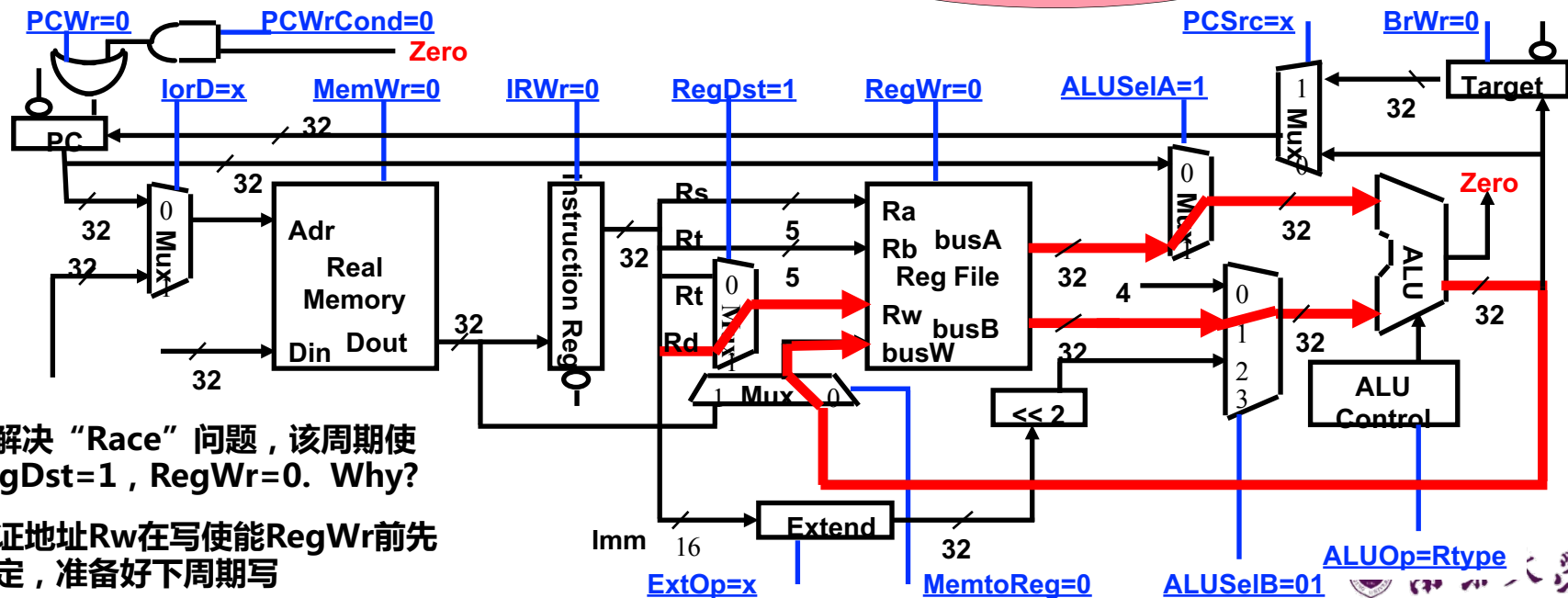
如果指令译码输出为：R-Type

第三个周期就是R-Type指令的第一个执行周期！



- | | |
|----------------|----------------|
| 1: RegDst | ALUSelA |
| ALUSelB=01 | ALUOp=Rtype |
| x: PCSrc, IorD | MemtoReg ExtOp |

R型指令执行 状态RExec



为解决“Race”问题，该周期使RegDst=1，RegWr=0. Why?

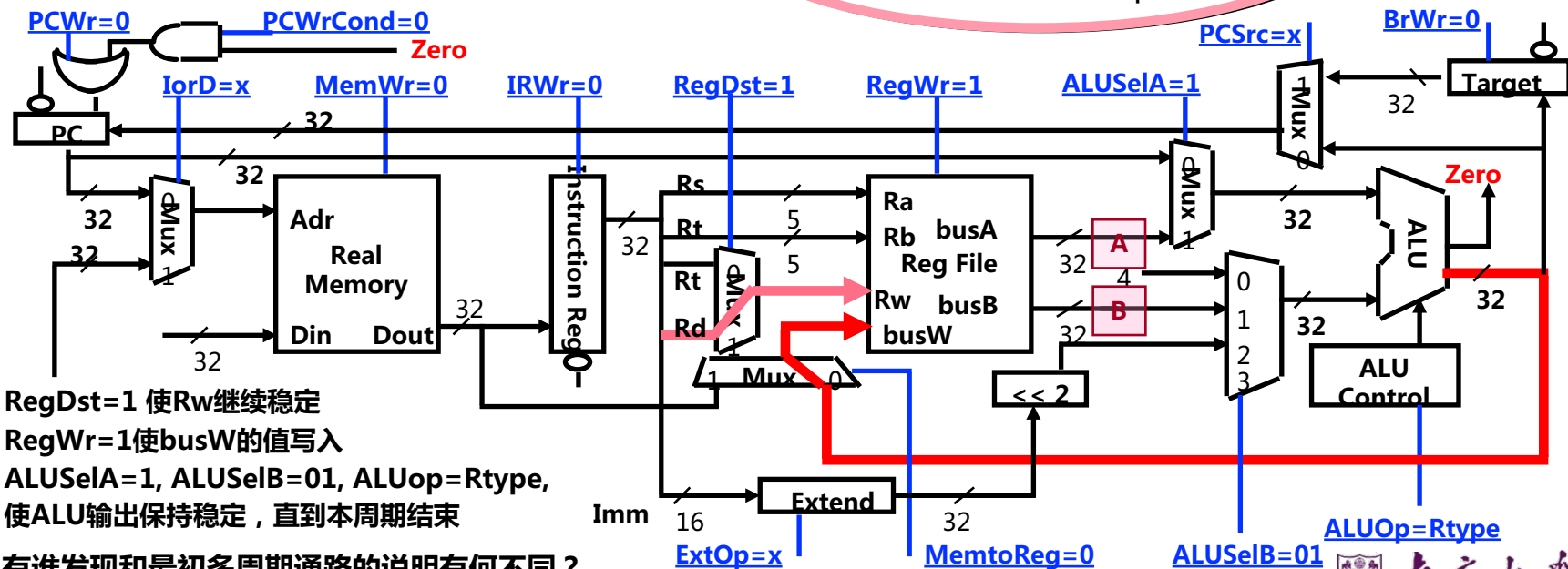
保证地址Rw在写使能RegWr前先稳定，准备好下周期写



R-type指令第二个周期控制信号取值？

x: IorD, PCSrc ExtOp

结束状态 Rfinish

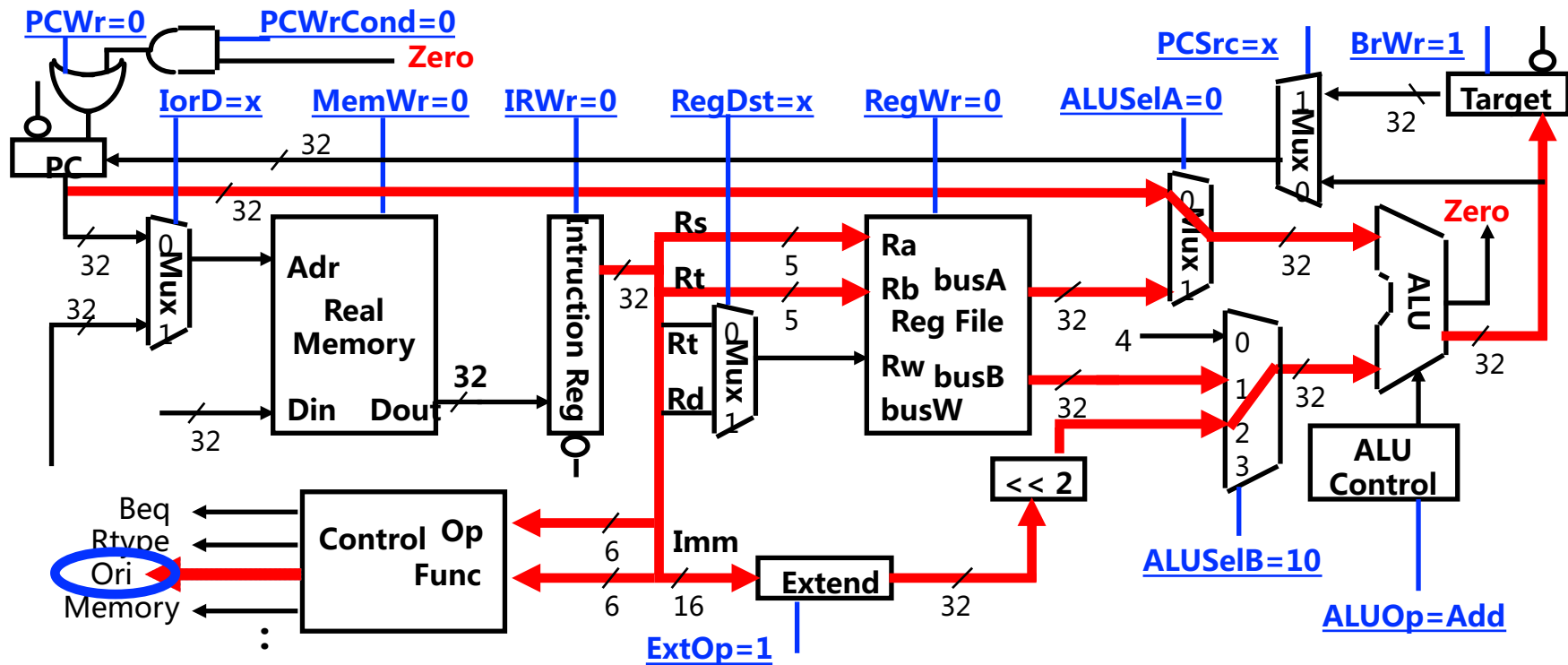


ALUSelA=1, ALUSelB=01, ALUOp=Rtype,
使ALU输出保持稳定，直到本周期结束

有谁发现和最初多周期通路的说明有何不同？
这里少了些什么？为什么能少？(A、B可少)



多周期数据通路设计——寄存器取/指令译码周期：第二个周期



指令译码输出为：ori

下面第三个周期就是ori指令的第一个执行周期！



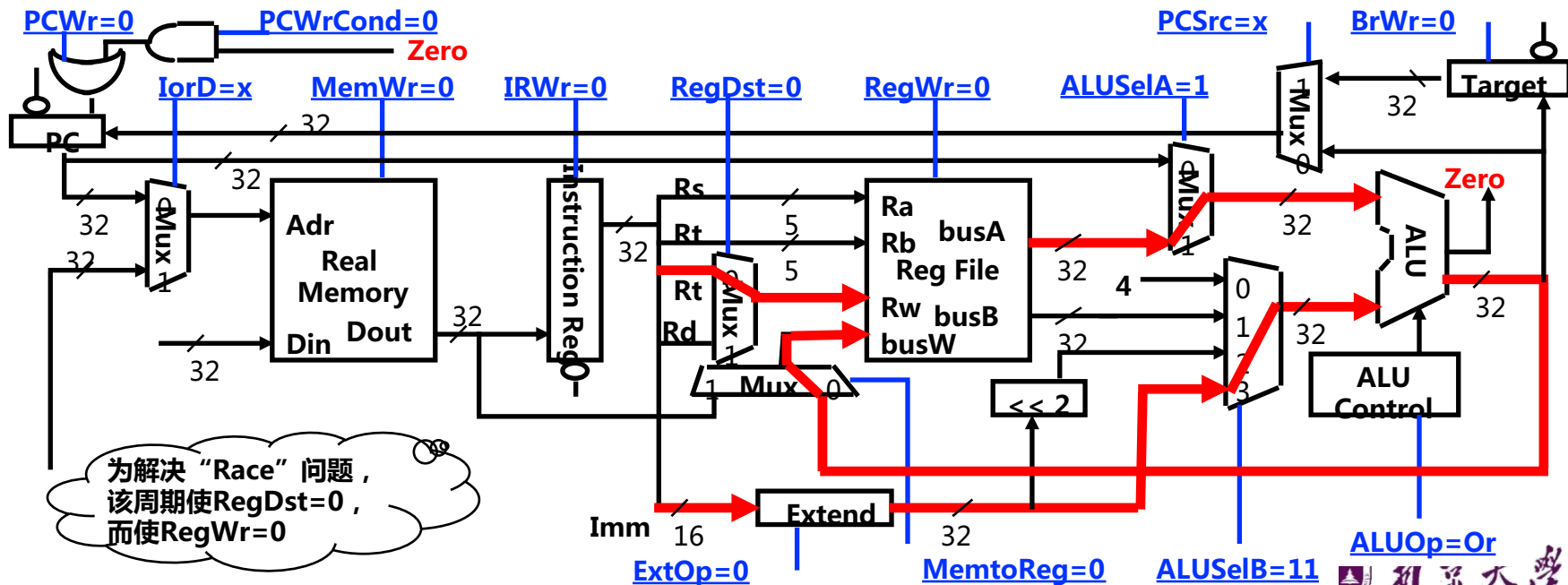
多周期数据通路设计——Ori 指令执行周期：第三个周期

- ALU output \leftarrow busA or ZeroExt[Imm16]

ori指令的第一个周期，控制信号取值？

ALUOp=Or 1: ALUSelA
ALUSelB=11 x: MemtoReg
IorD, PCSrc

Ori指令执行状态
OriExec





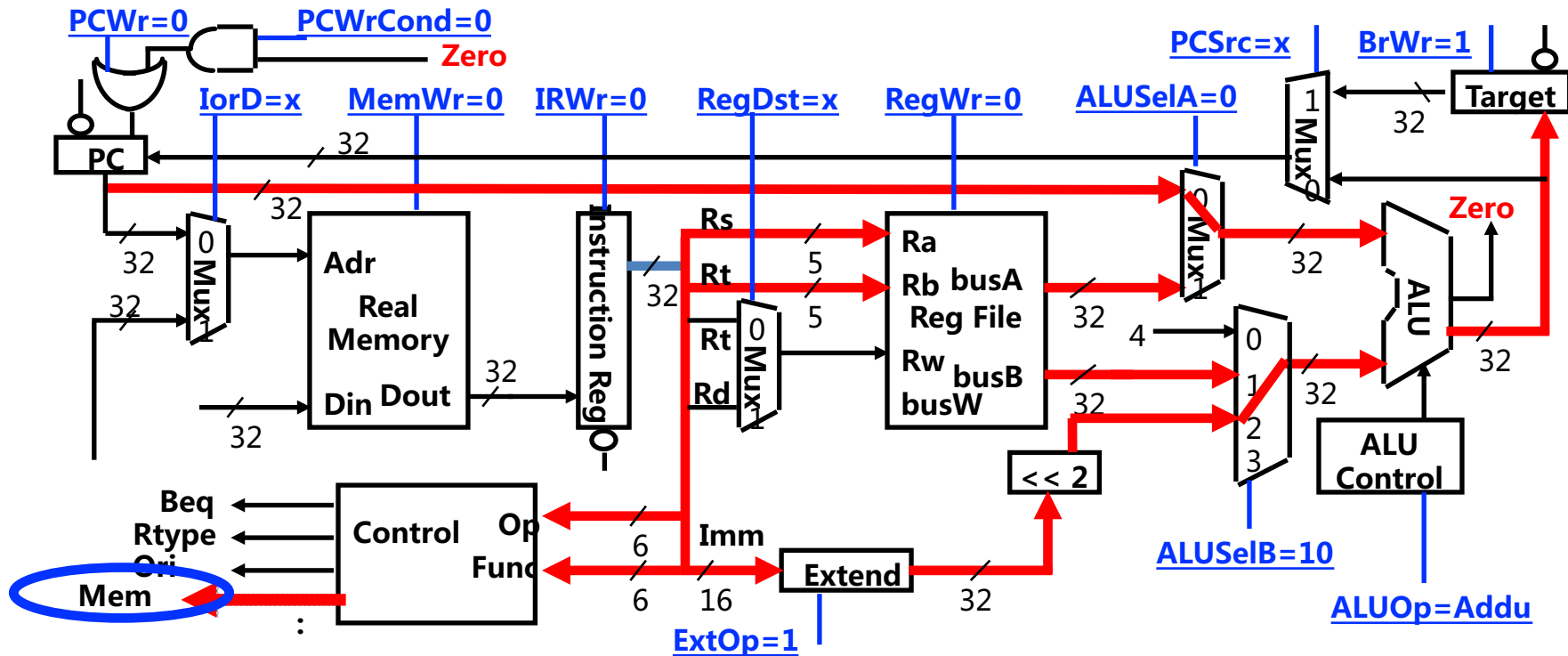
- ### ori指令的第二个周期控制信号取值？

ALUSelB=11 1: ALUSelA

RegWr

OriFinish





指令译码输出：访存指令（lw 或 sw）

第三个周期就是lw/sw指令的第一个周期！



- 1: ExtOp ALUSelA
ALUSelB=11 ALUOp=Add
x: MemtoReg PCSrc

MemAdr

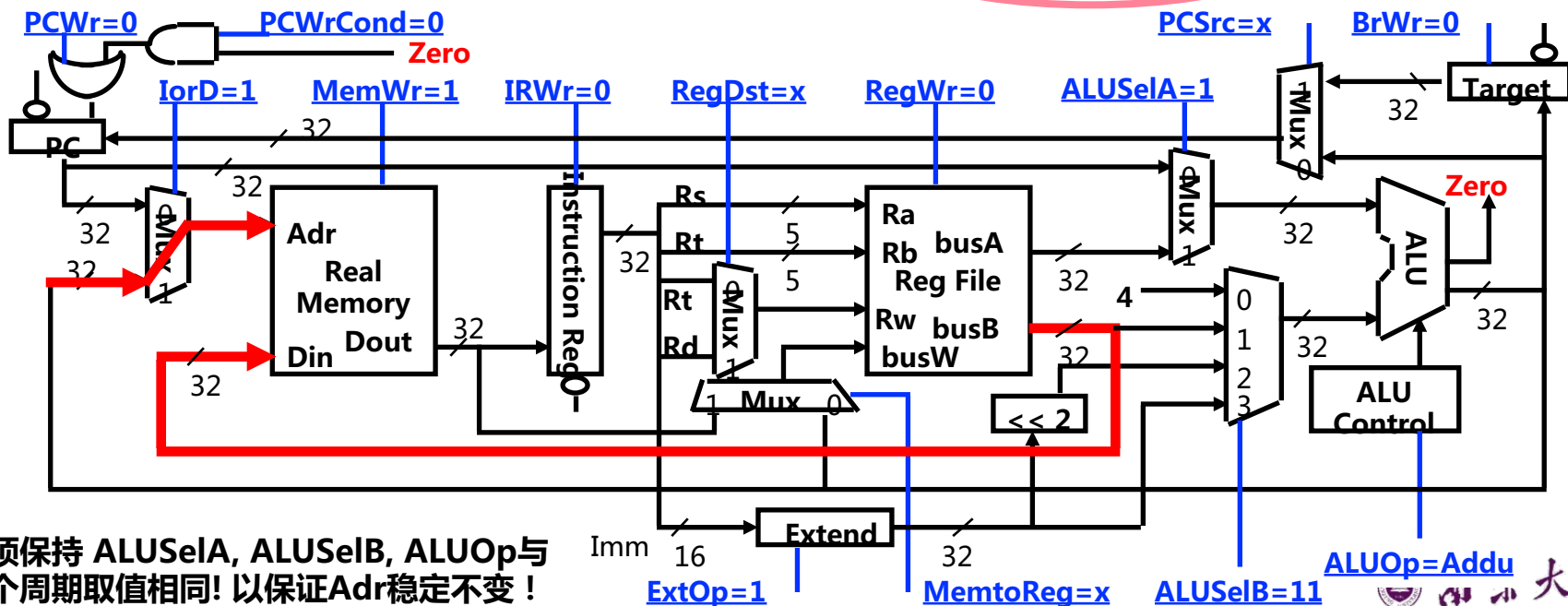




- ### sw指令的第二个周期，控制信号取值？

1: ExtOp	MemWr
ALUSelA	ALUSelB=11
ALUOp=Add	x: PCSrc,RegDst
MemtoReg	

swFinish



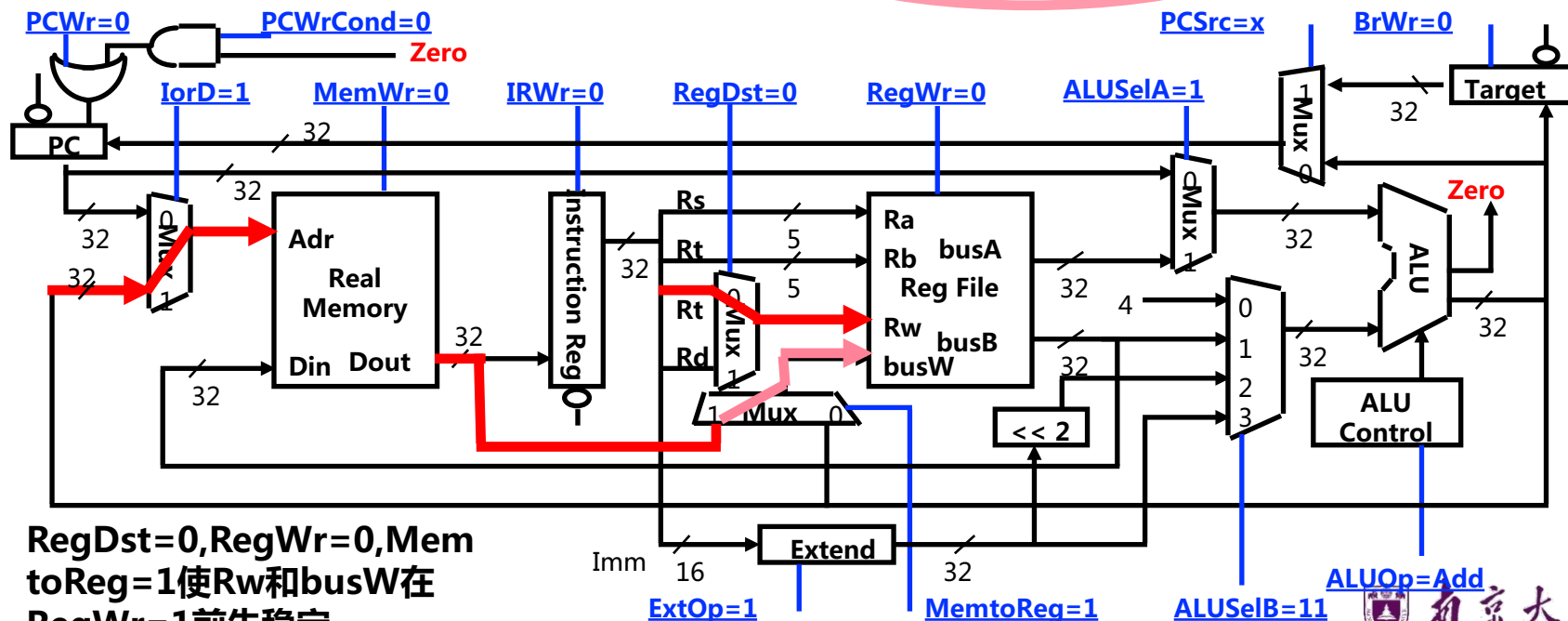
必须保持 ALUSelA, ALUSelB, ALUOp与上个周期取值相同! 以保证Adr稳定不变!



- ### lw指令的第二个周期，控制信号取值？

1: ExtOp	ALUSelA, IorD
ALUSelB=11	ALUOp=Add
MemtoReg	PCSrc

MemFetch



**RegDst=0,RegWr=0,Mem
toReg=1使Rw和busW在
RegWr=1前先稳定**



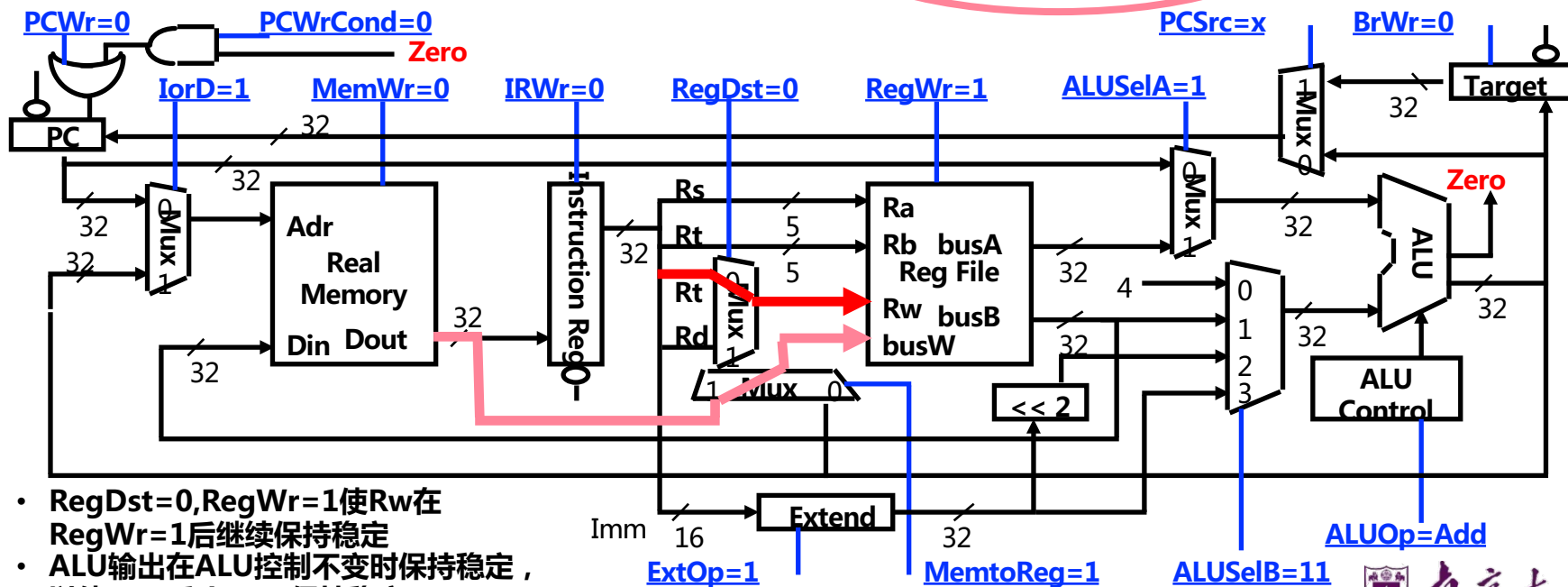
多周期数据通路设计——lw指令回写周期：第五周期

- $R[rt] \leftarrow \text{Mem Dout}$

lw指令的第三个周期，控制信号取值？

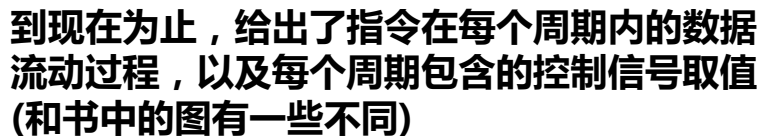
1: ALUSelA RegWr, ExtOp
MemtoReg ALUSelB=11
ALUOp=Add x: PCSrc

lwFinish



- RegDst=0, RegWr=1使Rw在RegWr=1后继续保持稳定
- ALU输出在ALU控制不变时保持稳定，以使Dout和busW保持稳定。





下面关键是如何控制在不同周期产生不同的控制信号取值！这就是控制器的任务。下面考虑如何设计控制器！



多周期数据通路设计——状态转换图

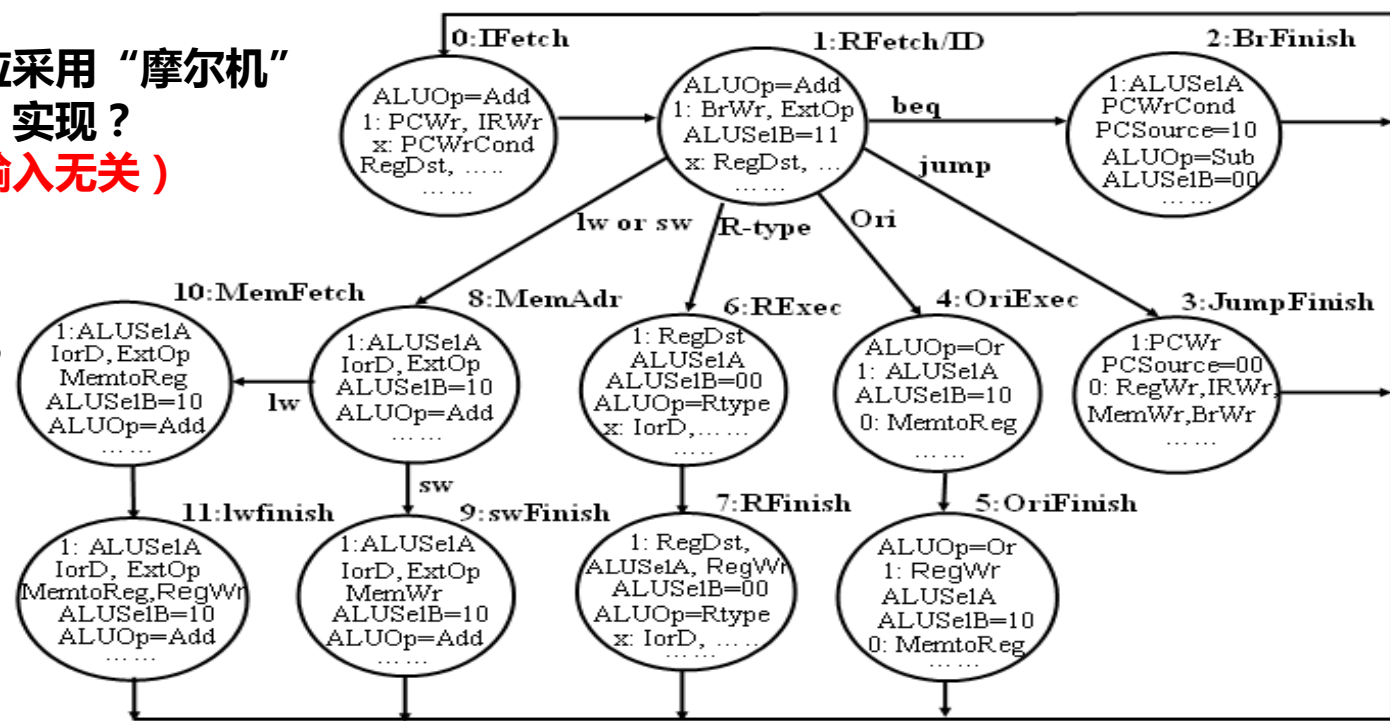
每来一个时钟，进入下一个状态

每个状态下，输出的控制信号有相应的不同取值！

问题：控制器应采用“摩尔机”还是“米利机”实现？
(摩尔机！与输入无关)

问题：各指令的时钟数多少？

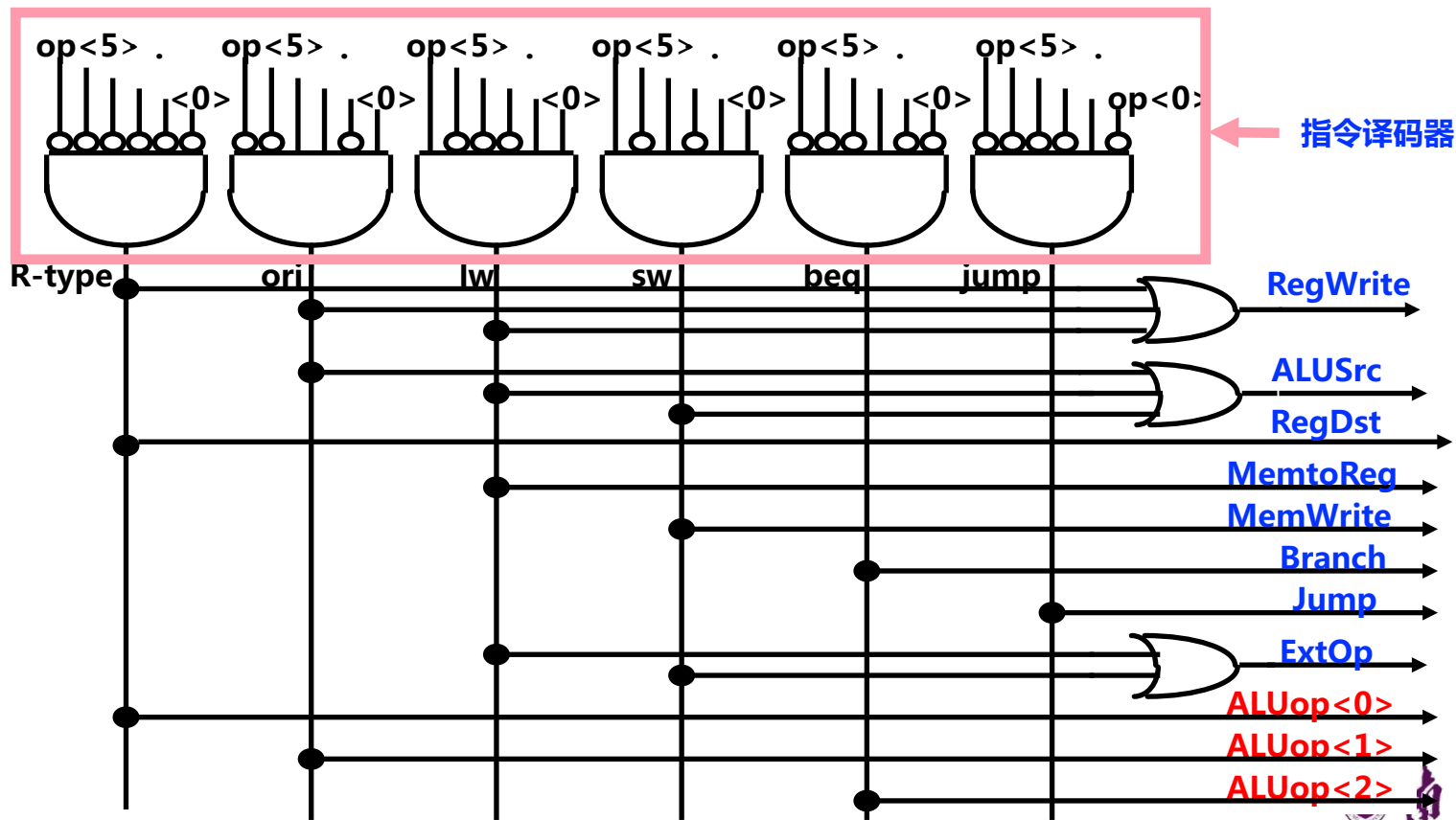
下一步目标：
设计“状态转换电路”
(控制器)



R-4, ori-4, beq-3, Jump-3, lw-5, sw-4



控制器设计——回顾：单周期数据通路





控制器设计——多周期控制器的实现

单周期控制器的实现：控制信号在整个指令执行过程中不变，用真值表能反映指令和控制信号的关系。根据真值表就能实现控制器！多周期控制器能不能这样做？

多周期数据通路控制更复杂，
体现在：每个指令有多个周期，
每个周期控制信号取值不同！

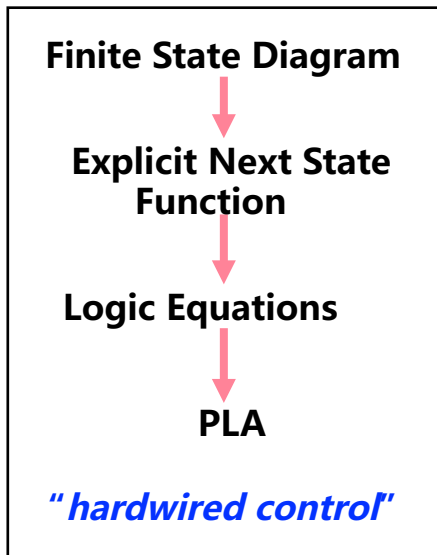
- 多周期控制器功能描述方式：
 - **有限状态机**：用硬连线路(PLA)实现
 - **微程序**：用ROM存放微程序实现

初始表示

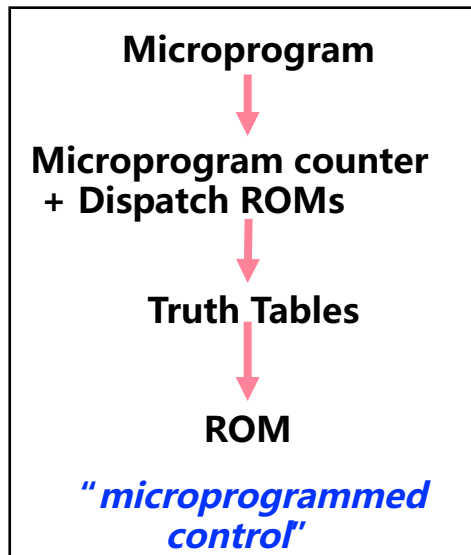
顺序控制

逻辑表示

实现技术



硬连线路控制器
(硬布线控制器)



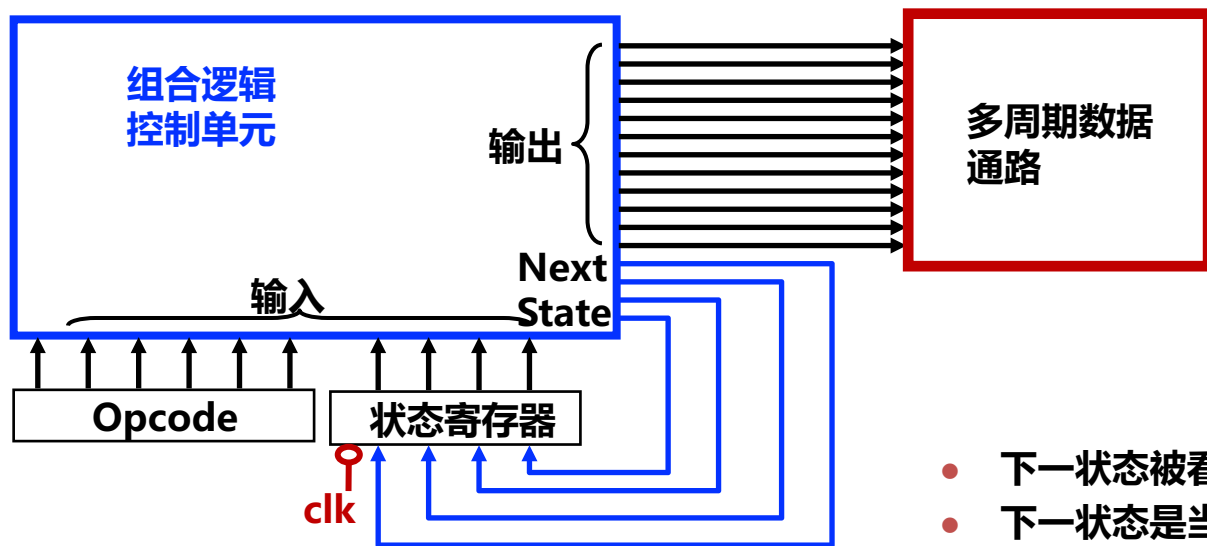
微程序控制器



硬连线控制器设计——时序控制的描述

由时钟、当前状态和操作码确定下一状态。不同状态输出不同控制信号值

控制逻辑采用“摩尔机”方式，即：输出函数仅依赖于当前状态



- 下一状态被看成和其他控制信号一样。
- 下一状态是当前状态和操作码的函数。
- 每来一个时钟，当前状态变到下一个状态
- 在不同状态下输出不同的控制信号。

下一步目标：设计控制逻辑 (control Logic)



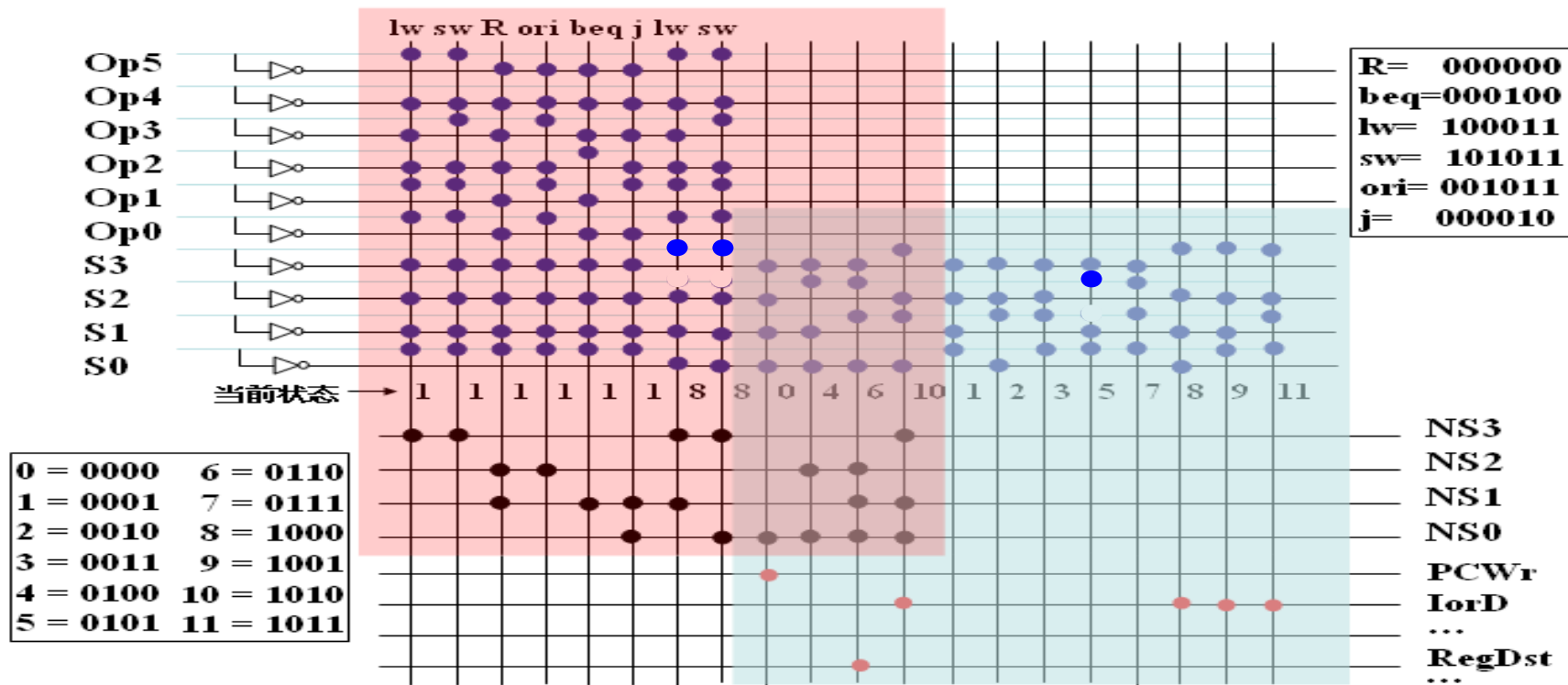
硬连线控制器设计——多周期控制器状态转换表

当前状态 $S_3S_2S_1S_0$	指令操作码 $OP_5OP_4OP_3OP_2OP_1OP_0$	下一状态 $NS_3NS_2NS_1NS_0$
State2、3、5、7、9、11		0 0 0 0
State0 (IFetch)		0 0 0 1
State1 (ID/RFetch)	000100 (beq)	0 0 1 0
State1 (ID/RFetch)	000010 (jump)	0 0 1 1
State1 (ID/RFetch)	001101 (ori)	0 1 0 0
State4 (OriExec)		0 1 0 1
State1 (ID/RFetch)	000000 (R-type)	0 1 1 0
State6 (RExec)		0 1 1 1
State1 (ID/RFetch)	100011 (lw)	1 0 0 0
State1 (ID/RFetch)	101011 (sw)	1 0 0 0
State8 (MemAdr)	101011 (sw)	1 0 0 1
State8 (MemAdr)	100011 (lw)	1 0 1 0
State10 (MemFetch)		1 0 1 1

以上功能可以由PLA电路来实现！



硬连线控制器设计——PLA组合逻辑控制单元(硬布线方式)

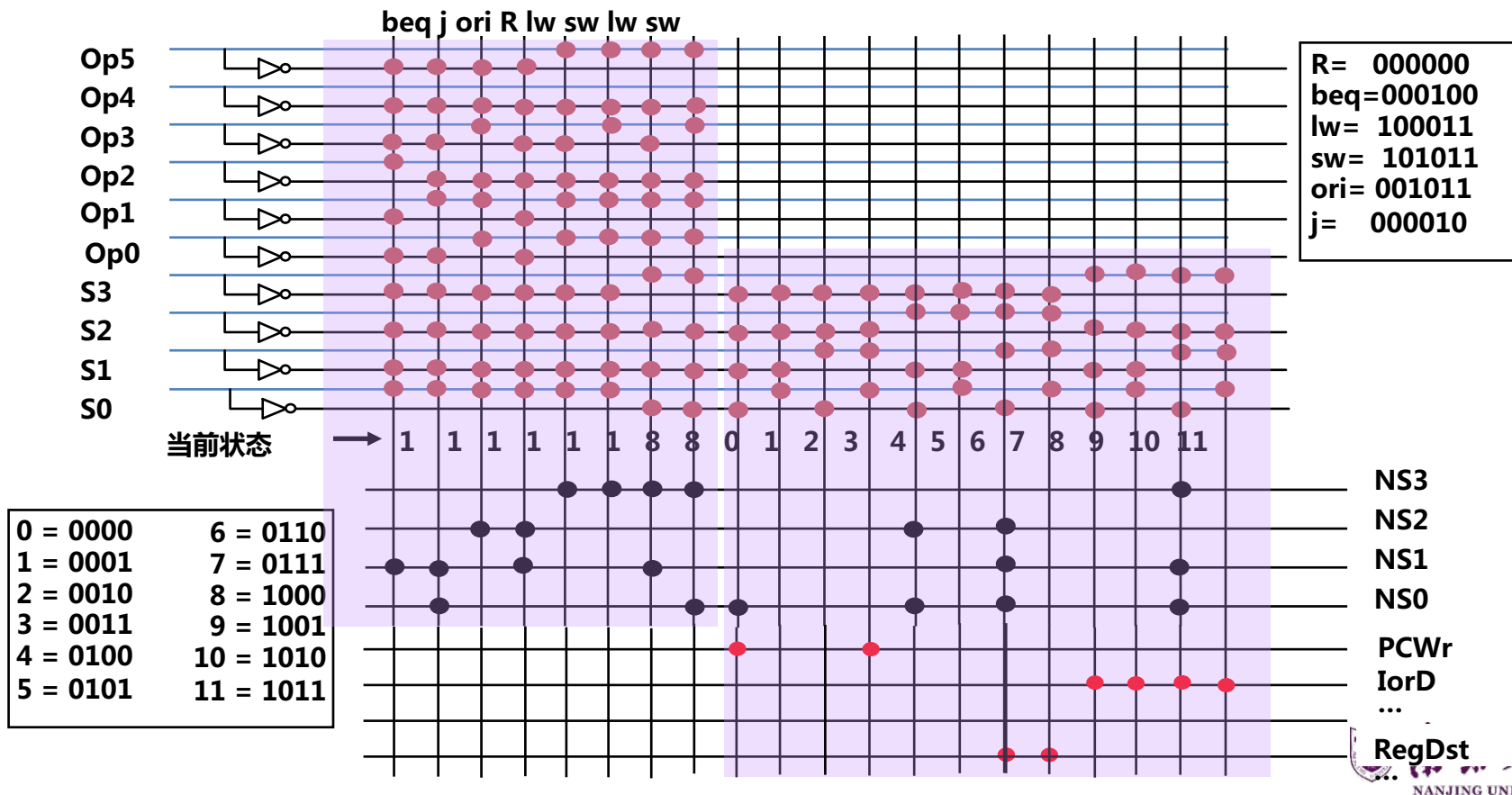


左上角：由操作码和当前状态确定下一状态的电路
右下角：由当前状态确定控制信号的电路

你能找出图中的错误吗？
有三个点的位置不对！



硬连线控制器设计——PLA组合逻辑控制单元(另一种布局)





微程序控制器设计

硬连线路设计的特点：

- **优点**：速度快，适合于简单或规整的指令系统，例如，MIPS指令集。
- **缺点**：它是一个多输入/多输出的巨大逻辑网络。对于复杂指令系统来说，结构庞杂，实现困难；修改、维护不易；灵活性差。甚至无法用有限状态机描述！

简化控制器设计的一个方法：微程序设计

微程序控制器的基本思想：

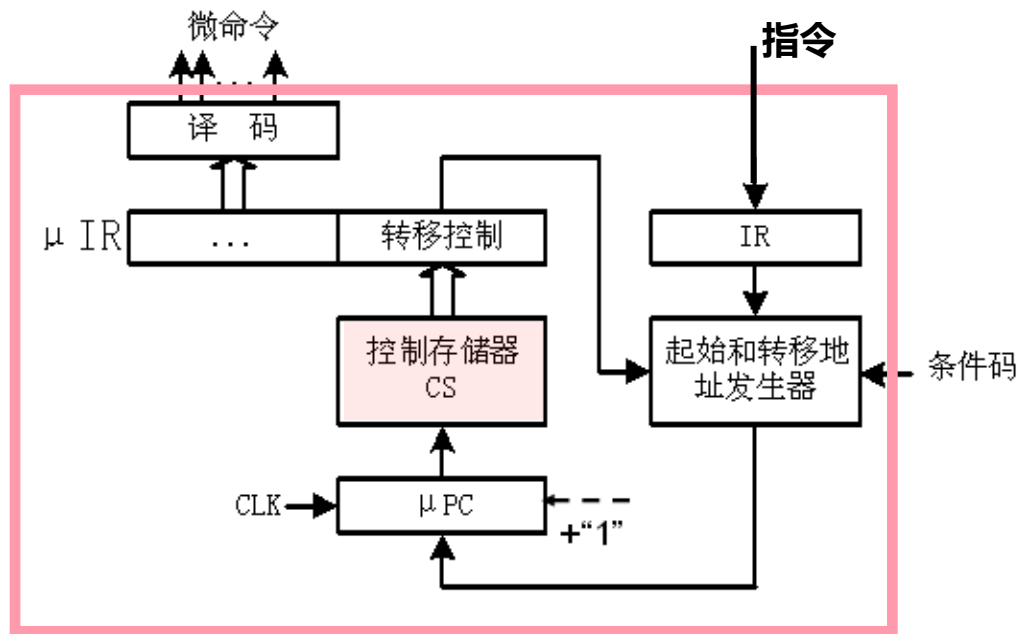
- 仿照程序设计的方法，编制每个指令对应的微程序
- **每个微程序由若干条微指令构成，各微指令包含若干条微命令**（一条微指令相当于一个状态，一个微命令就是状态中的控制信号）
- 所有指令对应的微程序放在只读存储器中，执行某条指令时，取出对应微程序中的各条微指令，**对微指令译码产生对应的微命令，这个微命令就是控制信号**。这个只读存储器称为控制存储器（Control Storage），简称控存CS。





微程序控制器设计——微程序控制器的基本结构

- **输入**：指令、条件码
- **输出**：控制信号(微命令)
- **核心**：控存CS
- **μPC** ：指出将要执行的微指令在CS中的位置
- **μIR** ：正在执行的微指令
- **每个时钟执行一条微指令**
- 微程序第一条微指令地址由起始地址发生器产生
- 顺序执行时， $\mu PC + 1$
- 转移执行时，由转移控制字段指出对哪些条件码进行测试，转移地址发生器根据条件码修改 μPC



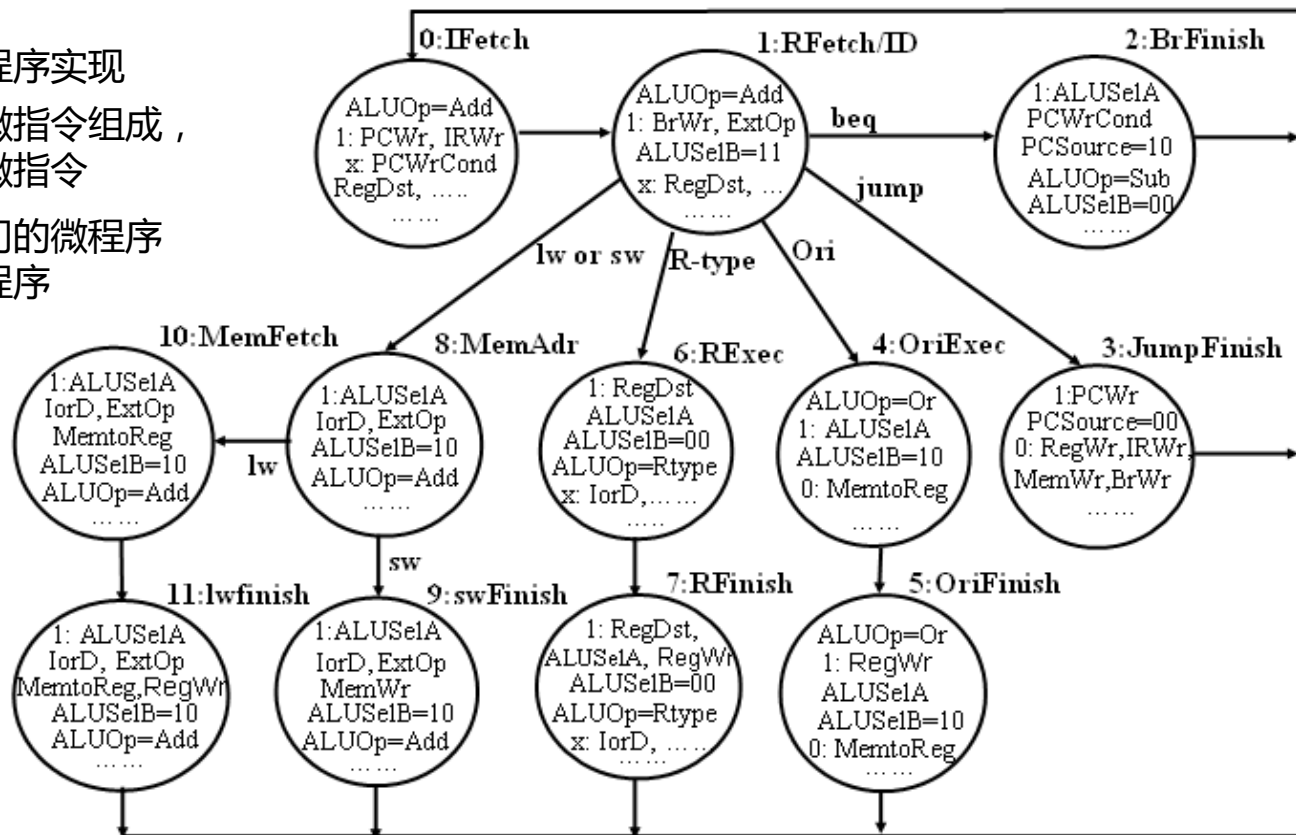
最初把固化在ROM的微程序称**固件 (Firmware)**，表示用软件实现的硬部件，现在对固件通俗的理解是在ROM中“固化的软件”。



微程序控制器设计——状态和微程序的对应关系

- 每条指令用一个微程序实现
- 每个微程序由若干微指令组成，每个状态对应一条微指令
- 取指令和译码用专门的微程序实现，称为取指微程序

- 上述取指微程序包含几条微指令？
(2条)
- lw指令有几条微指令？ (3条)





微程序控制器设计——微程序\微指令\微命令\微操作的关系

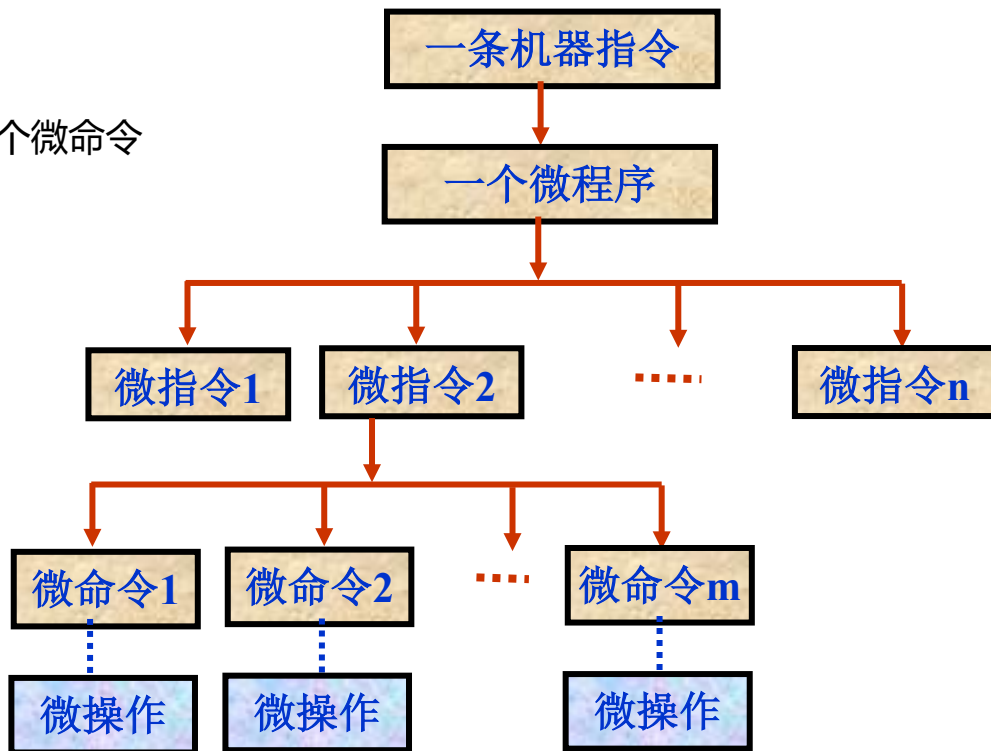
- 将指令的执行转换为微程序的执行
- 微程序是一个微指令序列
- 每条微指令是一个0/1序列，其中包含若干个微命令（即：控制信号）
- 微命令控制数据通路的执行

• 控制程序执行要解决什么问题？

- (1) 指令如何译码、执行
- (2) 下条指令到哪里去取

• 微程序执行也要解决两个问题：

- (1) 微指令如何对微命令编码
- (2) 下条微指令在哪里





微程序控制器设计——微指令格式的设计

- **水平型微指令**

- 基本思想：相容微命令尽量多地安排在一条微指令中。
- 优点：微程序短，并行性高，适合于较高速度的场合。
- 缺点：微指令长，编码空间利用率较低，并且编制困难。

- **垂直型微指令**

- 基本思想：一条微指令只控制一、二个微命令。
- 优点：微指令短，编码效率高，格式与机器指令类似，故编制容易。
- 缺点：微程序长，一条微指令只能控制一、二个，无并行，速度慢。

- **垂直型微指令面向算法描述，水平型微指令面向内部控制逻辑描述**





微程序控制器设计——微指令格式的设计

- 微指令中包含了：若干微命令、下条微指令地址（可选）、常数（可选）

微指令格式：



- μ OP: 微操作码字段，产生微命令；
- μ Addr: 微地址码字段，产生下条微指令地址。
- 微指令格式设计风格取决于微操作码的编码方式（微命令：控制信号）
- 微操作码编码方式：

不译法（直接控制法）

字段直接编码（译）法

字段间接编码（译）法

最小（最短、垂直）编码（译）法

水平型微指令风格

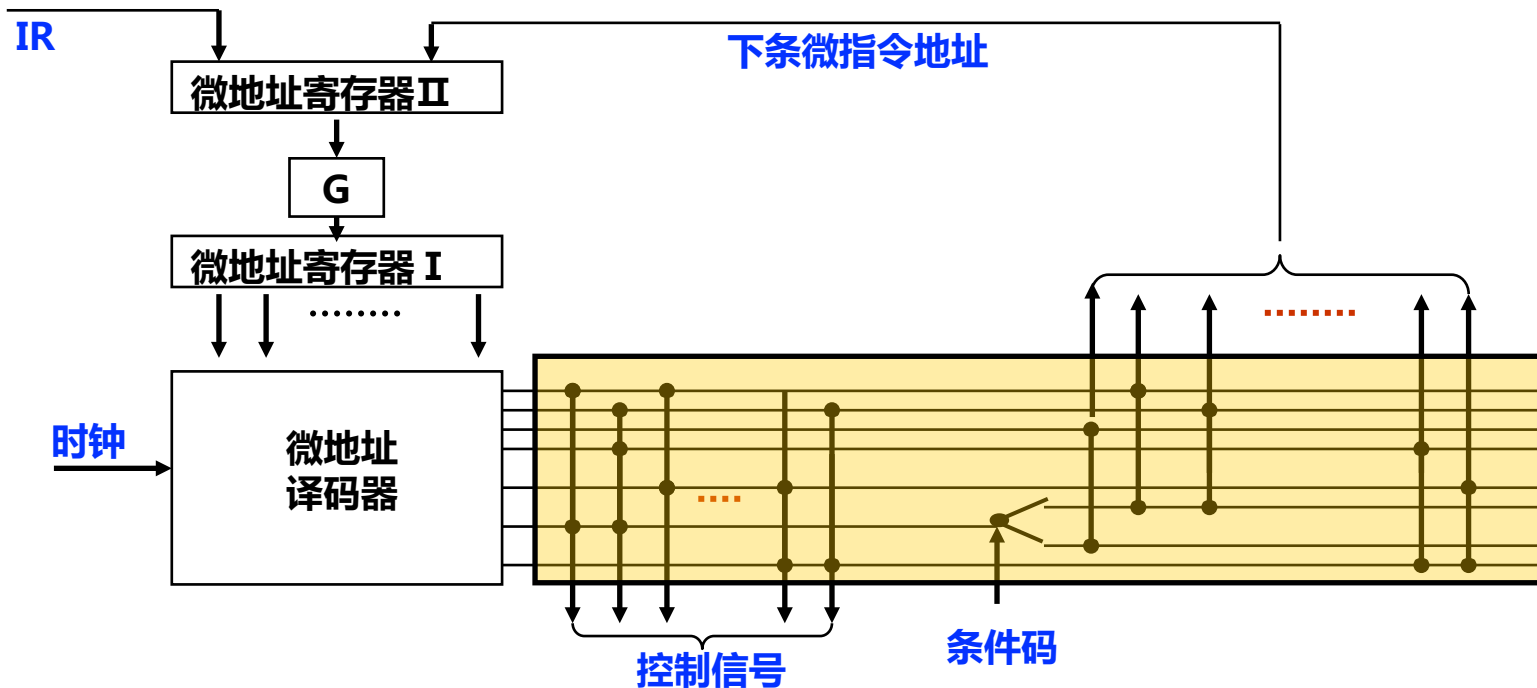
垂直型微指令风格





微程序控制器设计——不译法(直接控制法)

- 基本思想：一位对应一个微命令（控制信号），不需译码。

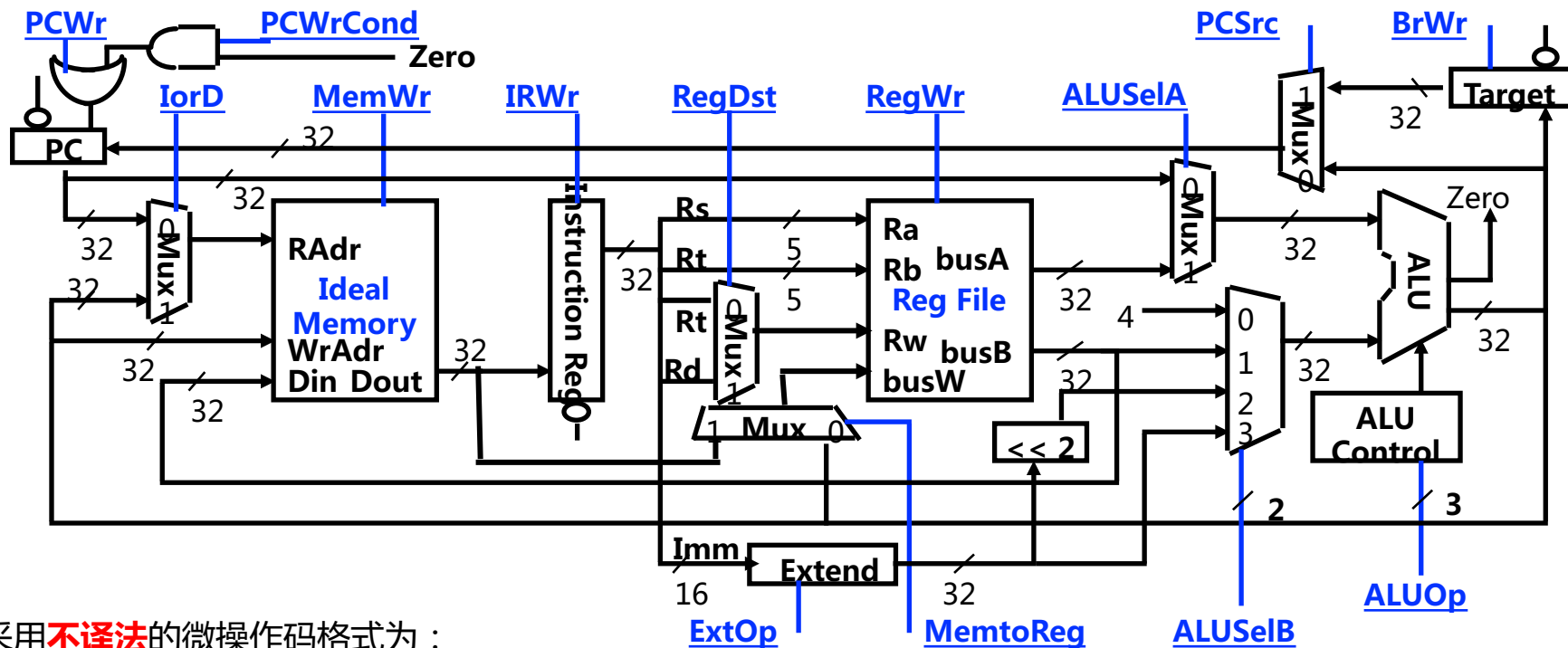


Wilkes微程序控制器是最早提出的，采用的就是不译法。





微程序控制器设计——多周期数据通路对应的微操作码



采用**不译法**的微操作码格式为：

PCWr	IorD	MemWr	PCSrc	BrWr
------	------	-------	-------	-------	------	-------

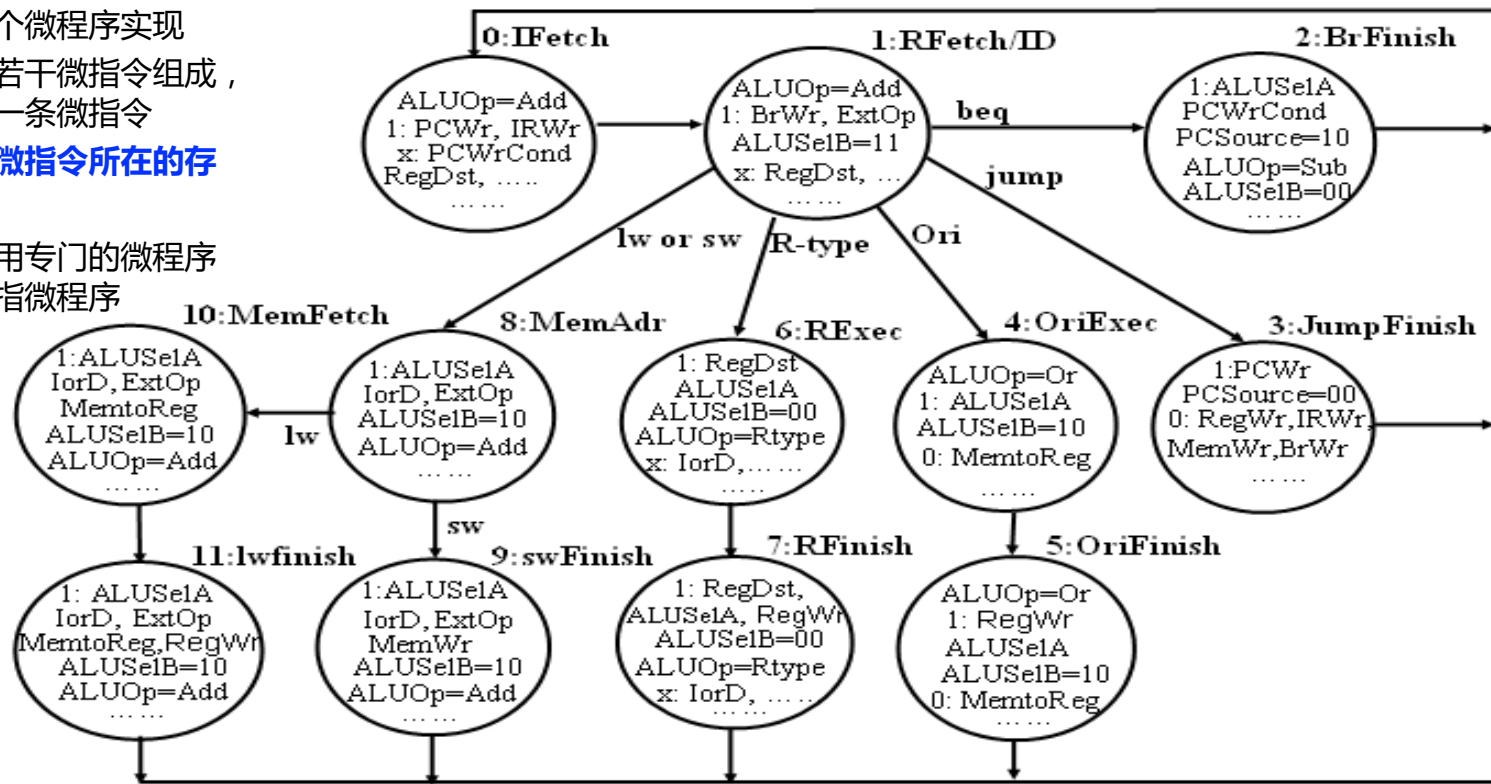
控制字 (微指令) 长度等于控制信号 (微命令) 总位数

该图对应控制器的微指令
长度为多少位？(17位)



微程序控制器设计——状态和微程序的对应关系

- 每条指令用一个微程序实现
- 每个微程序由若干微指令组成，每个状态对应一条微指令
- **状态号相当于微指令所在的存储单元地址**
- 取指令和译码用专门的微程序实现，称为取指微程序



PCWr	IorD	MemWr	...	PCSrc	BrWr	...
------	------	-------	-----	-------	------	-----





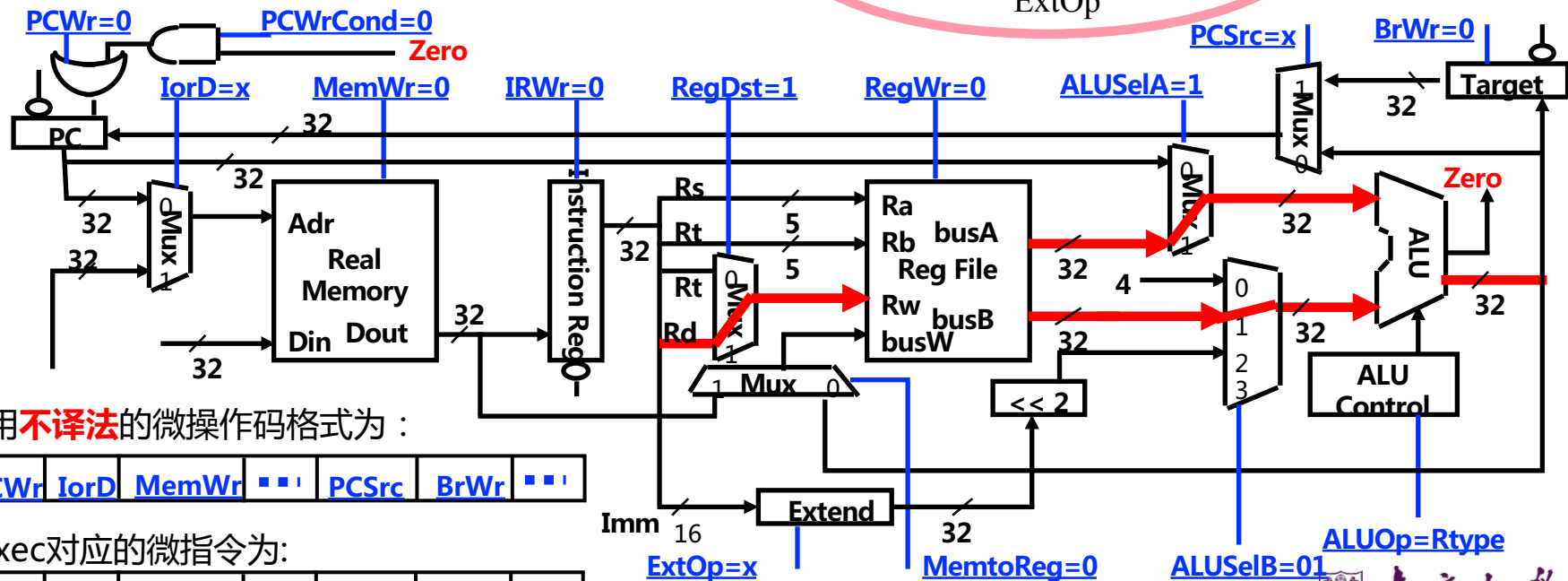
微程序控制器设计——R-type指令的执行周期(第三个周期)

• $ALU\ Output \leftarrow busA\ op\ busB$

R-type指令第一个周期控制信号取值？

1: RegDst ALUSelA
ALUSelB=01 ALUOp=Rtype
x: PCSrc, IorD MemtoReg
ExtOp

RExec



采用**不译法**的微操作码格式为：

PCWr	IorD	MemWr	■ ■ ■	PCSrc	BrWr	■ ■ ■
------	------	-------	-------	-------	------	-------

RExec对应的微指令为：

0	x	0	■ ■ ■	x	0	■ ■ ■
---	---	---	-------	---	---	-------





微程序控制器设计——不译法(直接控制法)

- **基本思想**：一位对应一个微命令（控制信号），不需译码。

- **优点**：

- 并行控制能力强，且不必译码，故执行速度快。
- 编制的微程序短。

- **缺点**：

- 微指令字很长，可能多达几百位。
- 编码空间利用率低。(几百位中可能只有几位为1)

- **微操作码编码方式**：

不译法（直接控制法）

字段直接编码（译）法

字段间接编码（译）法

} 水平型微指令风格

最小（最短、垂直）编码（译）法 ——— 垂直型微指令风格





微程序控制器设计——字段直接编码法

• 基本思想：

- 将微指令分成若干字段，每个字段对包含的若干微命令编码
- 把**互斥微命令**组合在同一字段，**相容微命令**组合在不同字段
- 一条微指令中最多可同时发出的微命令个数就是字段数
 - **相容微操作**：能同时进行的微操作，称为相容的。
 - **互斥微操作**：不能同时进行的微操作，称为互斥的。例如：
 - ALU运算(add/sub/or/...)，存储器操作(读指令/读数据/写数据)
 - 你还能想出哪些互斥微操作？ 从各个寄存器送总线: $R1_{out}$ 、 $R2_{out}$

• 优点：

- 有较高的并行控制能力，速度较快。
- 微指令短，能压缩到不译法的1/2到1/3，节省控存容量。

• 缺点：

- 增加译码线路，并开销一部分时间。但因分段后各字段位数少，所以译码对微指令的执行速度影响不大。





中央处理器

- CPU概述
- 单周期处理器设计
- 多周期处理器设计
- **带异常处理的处理器设计**





带异常处理的处理器设计

- 识别异常事件：软件识别和硬件识别（向量中断）两种不同的方式。

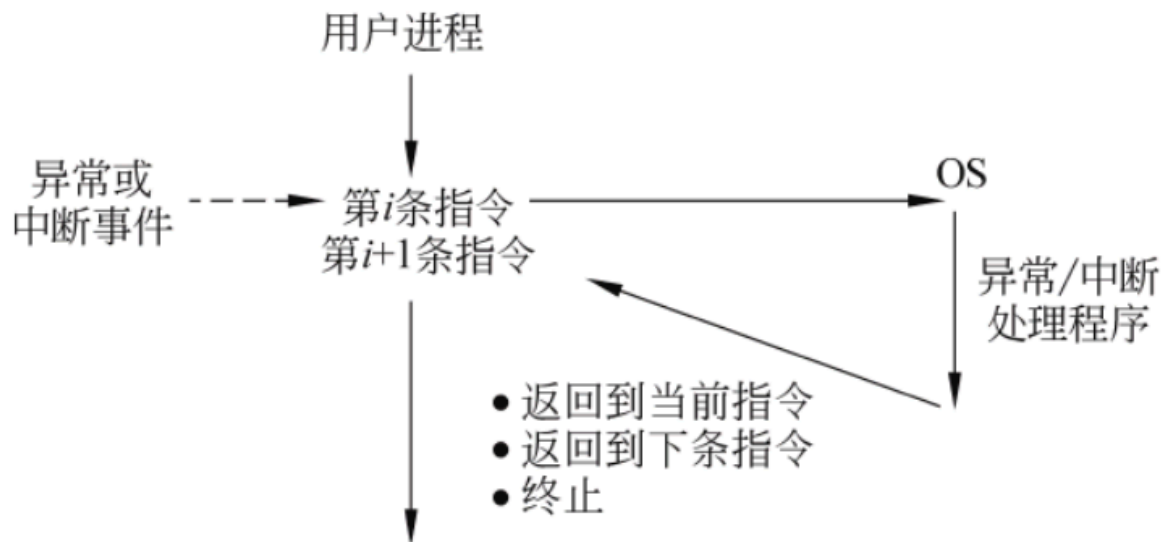


图 5.30 异常和中断处理过程





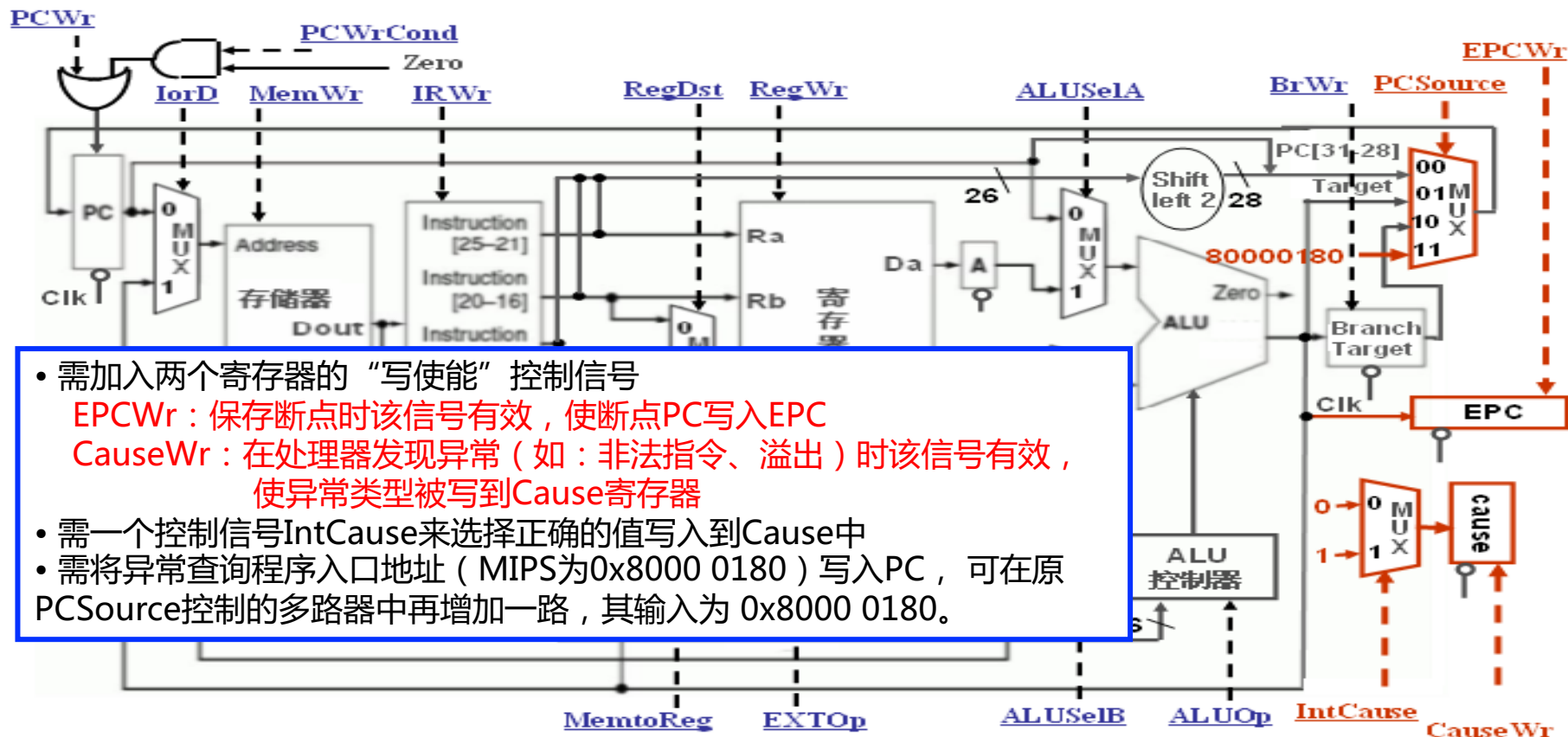
带异常处理的处理器设计

- MIPS采用软件（操作系统提供的一个特定的异常查询程序）识别中断源
- 数据通路中需增加以下两个寄存器：
 - **EPC**：32位，用于存放断点（异常处理后返回到的指令的地址）。
 - 写入EPC的断点可能是正在执行的指令的地址（故障时），也可能是下条指令的地址（自陷和中断时）。前者需要把PC的值减4后送到EPC，后者则直接送PC到EPC (why?)
 - **Cause**：32位（有些位还没有用到），记录异常原因。
 - 假定处理的异常类型有以下两种：
未定义指令（Cause=0）、溢出（Cause=1）
- 需要加入两个寄存器的“写使能”控制信号
 - **EPCWr**：在保存断点时该信号有效，使断点PC写入EPC。
 - **CauseWr**：在处理器发现异常（如：非法指令、溢出）时，该信号有效，使异常类型被写到Cause寄存器。
- 需要一个控制信号IntCause来选择正确的值写入到Cause中
- 需要将异常查询程序的入口地址（MIPS为0x8000 0180）写入PC，可以在原来PCSource控制的多路复用器中再增加一路，其输入为0x8000 0180





带异常处理的数据通路





带异常处理的控制器设计

- 在有限状态机中增加异常处理的状态，每种异常占一个状态

- 每个异常处理状态中，需考虑以下基本控制
 - Cause寄存器的设置
 - 计算断点处的PC值 (PC-4)，并送EPC
 - 将异常查询程序的入口地址送PC
 - 将中断允许位清0 (关中断)

- 假设要控制的数据通路中有以下两种异常处理
 - 未定义指令 (Cause=0) : 状态12
 - 数据溢出 (Cause=1) : 状态13

注：7条指令共需12个状态：第0~11状态

- 在原来状态转换图基础上加入两个异常处理状态
 - 如何检测是否发生了这两种异常
 - 未定义指令：当指令译码器发现op字段是一个未定义的编码时
 - 数据溢出：当R-Type指令执行后在ALU输出端的Overflow为1时

12 UndefinedInstr

IntCause=0
CauseWrite=1
ALUSelA=0
ALUSelB=01
ALUOp=Sub
EPCWrite=1
PCWrite=1
PCSrc=11

12 未定义指令异常状态

13 Overflow

IntCause=1
CauseWrite=1
ALUSelA=0
ALUSelB=01
ALUOp=Sub
EPCWrite=1
PCWrite=1
PCSrc=11

13 数据溢出异常状态



带异常处理的有限状态机

- 问题：中断检测能否和异常检测一样，在指令执行中进行？

➢ 中断随机发生，与指令执行不同步不能在指令执行中检测

➢ 总是每条指令执行结束时检测

- 问题：为什么在指令执行中不能响应中断？

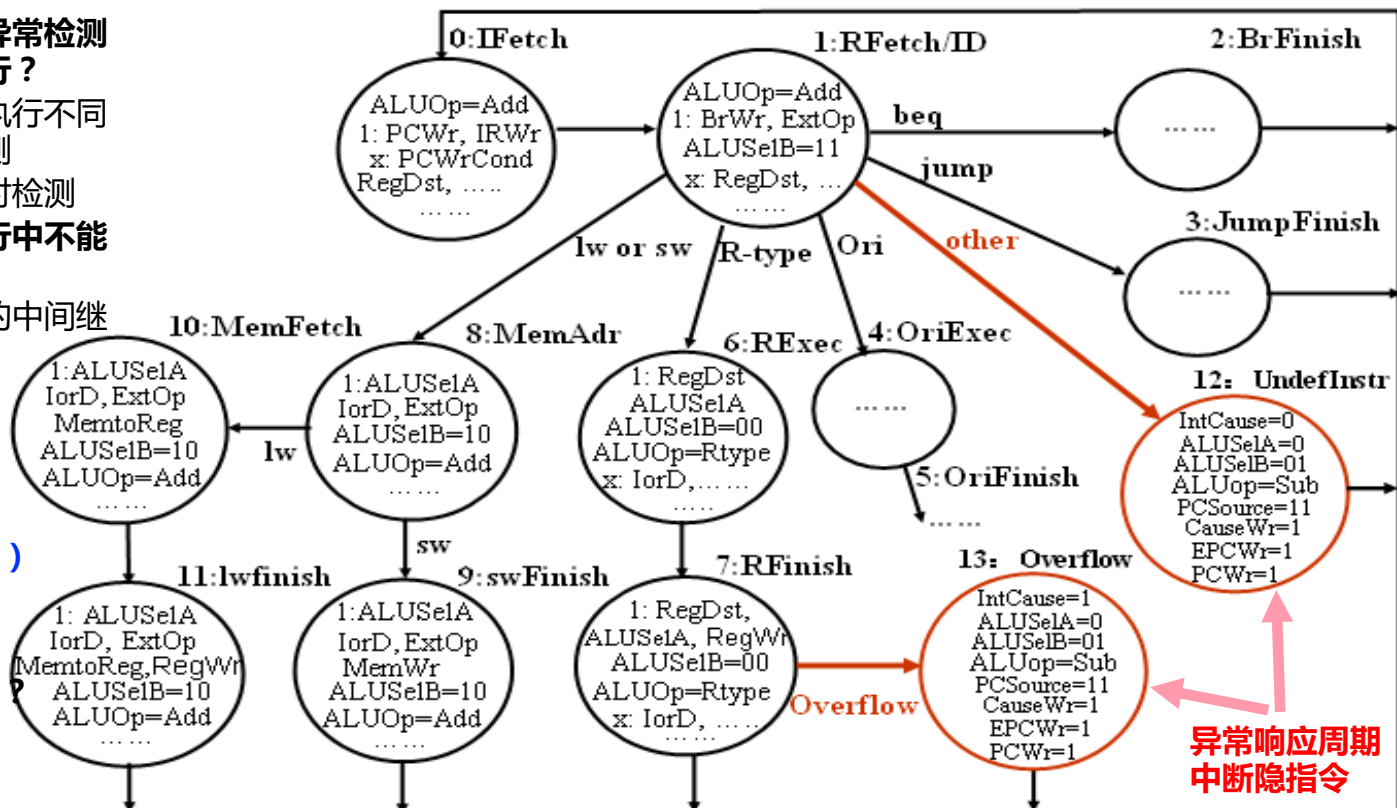
➢ 因为无法回到一条指令的中间继续执行

- “fault” 异常的检测在指令执行中。

- “trap” 异常怎样检测？
指令译码（系统调用指令）或条件码检测（单步）

- 问题：何时检测“缺货”

➢ MMU中地址转换时！





实例：IA-32处理器的实现

- 问题：IA-32处理器适合用单周期还是多周期方式来实现？
 - 单周期方式：
 - 每条指令都按最复杂指令时间执行（指令执行效率低！）
 - 功能部件不能重复使用，对于一条具有多个复杂寻址的指令来说，可能要用到相当多个ALU。（成本高！）
 - 多周期方式：
 - 各指令执行时间可不同，简单指令3-4个时钟，复杂指令几十个时钟（指令执行效率高！）
 - 功能部件可以在一条指令执行过程中重复使用，这对于一条指令中具有多个复杂寻址的指令，非常有好处（成本低！）
- 问题：IA-32处理器适合用硬连线线路控制器还是微程序控制器来实现？
 - 硬连线控制器：速度快，但无法实现复杂指令
 - 微程序控制器：容易实现复杂指令，但速度慢
- 从80x486开始，采用了一种折中的方式：
 - 简单指令用Hardwired Control
 - 复杂指令用microcoded control，不需为复杂指令构造复杂的控制电路





课程习题（作业）——截止日期：11月24日晚23:59

- 课本162-164页：第3、5、6、7、8、9、10、13题
- 提交方式：<https://selearning.nju.edu.cn/>（教学支持系统）

教学支持系统	计算机组织结构	第5章-中央处理器-课后习题 课本162-164页：第3、5、6、7、8、9、10、13题
课程	教师: 殷亚凤	
▼ 2023 Fall	第1章-计算机系统概述-课后习题	
▶ 本科生一年级	第2章-数据的机器级表示-课后习题	
▶ 本科生二年级	第3章-运算方法和运算部件-课后习题	
▶ 本科生三年级	第4章-指令系统-课后习题	
▶ 本科生四年级	第5章-中央处理器-课后习题	
▶ 研究生一年级		
▶ 智能软件与工程学院		

- 命名：学号+姓名+第*章。
- 若提交遇到问题请及时发邮件或在下一次上课时反馈。





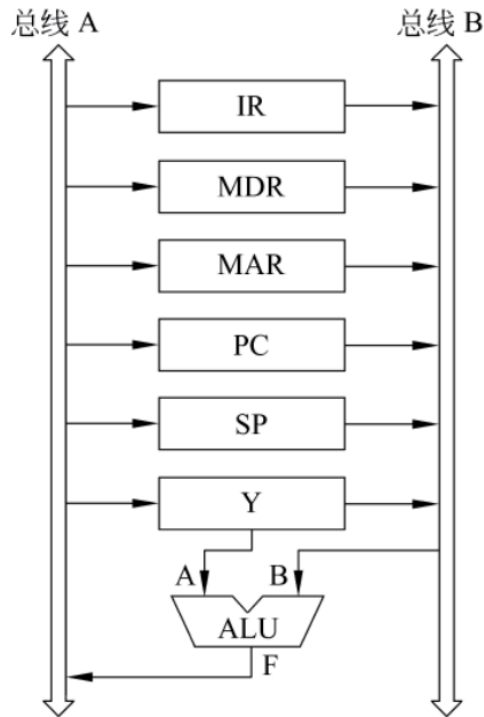
课程习题（作业）——截止日期：11月24日晚23:59

3. 右图给出了某 CPU 内部结构的一部分, MAR 和 MDR 直接连到存储器总线(图中省略)。在 CPU 内部总线 A 和 B 之间的所有数据传送都需经过算术逻辑部件 ALU。ALU 的部分控制信号及其功能如下:

MOV_a: $F = A$; MOV_b: $F = B$;
 $a+1$: $F = A+1$; $b+1$: $F = B+1$;
 $a-1$: $F = A-1$; $b-1$: $F = B-1$ 。

其中 A 和 B 是 ALU 的输入, F 是 ALU 的输出。假定该 CPU 的指令系统中调用指令 CALL 占两个字, 第一个字是操作码, 第二个字给出子程序的起始地址, 返回地址保存在主存的栈中, 用 SP (栈指示器) 指向栈顶, 存储器按字编址, 每次按同步方式从主存读取一个字。要求:

- (1) 说明 CALL 指令的功能。
- (2) 写出读取并执行 CALL 指令所要求的控制信号序列(提示: 当前指令地址已在 PC 中)。





课程习题（作业）——截止日期：11月24日晚23:59

5. 假定图 5.16 所示单周期数据通路对应的控制逻辑发生错误,使得控制信号 RegWr 、 RegDst 、 ALUSrc 、 Branch 、 MemWr 、 ExtOp 、 R-type 、 MemtoReg 中某一个在任何情况下总是为 0,则该控制信号为 0 时哪些指令不能正确执行? 要求分别讨论。

6. 假定图 5.16 所示单周期数据通路对应的控制逻辑发生错误,使得控制信号 RegWr 、 RegDst 、 ALUSrc 、 Branch 、 MemWr 、 ExtOp 、 R-type 、 MemtoReg 中某一个在任何情况下总是为 1,则该控制信号为 1 时哪些指令不能正确执行? 要求分别讨论。

7. 要在 MIPS 指令集中增加一条 swap 指令,可以有两种做法。一种做法是采用伪指令方式(即软件方式),这种情况下,当执行到 swap 指令时,用若干条已有指令构成的指令序列来代替实现;另一种做法是直接改动硬件来实现 swap 指令,这种情况下,当执行到 swap 指令时,则可在 CPU 上直接执行。要求:

(1) 写出用伪指令方式实现“ swap rs, rt ”时的指令序列(提示:伪指令对应的指令序列中不能使用其他额外寄存器,以免破坏这些寄存器的值)。

(2) 假定用硬件实现 swap 指令时会使每条指令的执行时间增加 10%,则 swap 指令要在程序中占多大的比例才值得用硬件方式来实现?





课程习题（作业）——截止日期：11月24日晚23:59

8. 假定图 5.25 多周期数据通路对应的控制逻辑发生错误,使得控制信号 PCWr、MemtoReg、IRWr、RegWr、BrWr、MemWr、PCWrCond、R-type 中某一个在任何情况下总是为 0,则该控制信号为 0 时哪些指令不能正确执行? 要求分别讨论。

9. 假定图 5.25 多周期数据通路对应的控制逻辑发生错误,使得控制信号 PCWr、MemtoReg、IRWr、RegWr、BrWr、MemWr、PCWrCond、R-type 中某一个在任何情况下总是为 1,则该控制信号为 1 时哪些指令不能正确执行? 要求分别讨论。

10. 假定有一条 MIPS 伪指令“bcmp \$t1, \$t2, \$t3”,其功能是实现对两个主存块数据的比较,\$t1 和 \$t2 中分别存放两个主存块的首地址,\$t3 中存放数据块的长度,每个数据占 4 字节,若所有数据都相等,则将 0 置入 \$t1;否则,将第一次出现不相等时的地址分别置入 \$t1 和 \$t2 并结束比较。若 \$t4 和 \$t5 是两个空闲寄存器,请给出实现该伪指令的指令序列,并说明在类似于图 5.25 所示的多周期数据通路中执行该伪指令时要用多少个时钟周期。





课程习题（作业）——截止日期：11月24日晚23:59

13. 对于多周期 CPU 中的异常和中断处理,回答以下问题:

(1) 对于除数为 0、溢出、无效指令操作码、无效指令地址、无效数据地址、缺页、访问越权和外部中断, CPU 在哪些指令的哪个时钟周期能分别检测到这些异常或中断?

(2) 在检测到某个异常或中断后,CPU 通常要完成哪些工作? 简要说明 CPU 如何完成这些工作。





课程内容投票

教学支持系统

课程

▼ 2023 Fall

- ▶ 本科生一年级
- ▶ 本科生二年级
- ▶ 本科生三年级
- ▶ 本科生四年级
- ▶ 研究生一年级
- ▶ 智能软件与工程学院

搜索课程



计算机组织结构

教师: 殷亚凤

教学内容讨论-本课程与《计算机系统基础》异同

- ? 第1章-计算机系统概述 (请投票)
- ? 第2章-数据的机器级表示(请投票)
- ? 第3章-运算方法和运算部件 (请投票)
- ? 第4章-指令系统 (请投票)
- ? 第5章-中央处理器(请投票)

第5章-中央处理器(请投票)



查看0个投票

请各位同学对本课程“第5章-中央处理器”教学内容与《计算机系统基础》中涉及的教学内容相似程度进行投票，谢谢大家！

此活动的结果将不会在您投票后公布。



☐ 0%(完全不同) ☐ 10% ☐ 20% ☐ 30% ☐ 40% ☐ 50% ☐ 60% ☐ 70% ☐ 80% ☐ 90% ☐ 100%(完全相同)



南京大学
NANJING UNIVERSITY



提问

Q & A

殷亚凤

智能软件与工程学院

苏州校区南雍楼东区225

yafeng@nju.edu.cn , <https://yafengnju.github.io/>



南京大學
NANJING UNIVERSITY