

计算机组成原理实验报告

19373106 裴宝琦

一、CPU 设计方案综述

（一）总体设计概述

本 CPU 为 Logisim 实现的单周期 MIPS - CPU，支持的指令集包含 {addu,subu,ori,lui,beq,nop,lw,sw,j}。为了实现这些功能，CPU 主要包含了 IFU、GRF,DM,IM,ALU,control 等模块，有些模块的下层还包含一些用来计算的子模块电路。

（二）关键模块定义

1. GRF

信号名	方向	描述
RESET	I	异步复位信号
WE	I	为 1 时，时钟上沿将 WD 写入对应寄存器
WD	I	回写寄存器值
A1	I	第一个寄存器编号
A2	I	第二个寄存器编号
A3	I	回写寄存器编号
CLK	I	时钟信号
RD1	O	第一个寄存器读出的值
RD2	O	第二个寄存器读出的值
PC4	I	PC+4 的值
Jal	I	判断当前指令是否是 jal
Reg	O	回写 rs 寄存器中值（针对 JR）

2. DM

信号名	方向	描述
Address	I	地址输入
WD	I	数据写入
WE	I	为 1 时，时钟上沿将 WD 写入对应地址单元
CLK	I	时钟信号
RE	I	异步复位信号
LOAD	I	为 1 时，时钟上沿读出数据
RD	O	读出数据
PC4	I	Pc+4

3. ALU

信号名	方向	描述
In1	I	第一个操作数
In2	I	第二个操作数
ALUop	I	控制信号
ZERO	O	判断两数是否相等
Result	O	输出操作结果

4. IFU

这个模块里包括了 PC,IM 等模块以及相关逻辑，该模块的目的是在每个周期都输出正确的指令。

信号名	方向	描述
Imm	I	针对 beq 的 imm_ext
J_addr	I	28 位 j 指令

CLK	I	时钟信号
Branch	I	判断是否转到 beq 所指向的地址
j/jr/jal	I	判断是否是对应指令
Reset	I	异步复位信号
Instruction	O	输出指令机器码
PC4	O	PC+4
Reg	I	针对 jr 指令写 PC

5.MUX 群

有三个 MUX 针对 alu/WD/rd。

第一个决定立即数或者寄存器值写 1

第二个决定 DM 输出/ALU 输出/PC+4 写 1

第三个决定 rt/rd 作为接口

6.control

信号名	方向	描述
Opcode	I	操作码
func	I	对应的功能位
RegDst	O	失效选 rt, 有效写 rd
RegWrite	O	有效时把数据写入对应寄存器
ALUSrc	O	无效输入 R[rt], 有效选择 SignExt 输出
Branch	O	判断是否是 beq
Memread	O	从 DM 中读数据
MemWrite	O	往 DM 中写数据
Wdwrite	O	写 DM/ALU/PC+4
ALUOp	O	ALU 控制电路
Exp	O	扩展位方式
j/jal/jr	O	判断

(三) 重要机制实现方法

1. PC 值的确定

通过两个多路选择器确定下一个周期的 PC 值，一个选择器选择 PC+4 和 PC+4+imm_exp，一个选择器选择是否执行 j 指令通路。

2. 控制器真值表及一些说明

	addu	subu	ori	lw	sw	beq	lui	nop	j	jal	jr	
opcode	000000	000000	001101	100011	101011	000100	001111	000000	000010	000011		000000
func	100001	100011										001000(last)
RegDst	1	1	0	0	0	0	0	x	x	0		0
RegWrite	1	1	1	1	0	0	1	0	x	1		0
ALUSrc	0	0	1	1	1	0	1	x	x	0		0
PCSrc	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0		0
PCJump	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0		0
MemRead	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0		0
MemWrite	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0		0
Wdwrite	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0		0
ALUctrl	+	-	or	+	+	-	+	x		2		0
	0	1	000002	000000	000000	000001	000000	000000				0
EXP	000000	000000	000000	000001	000001	000001	000002			000000		0
jal										000001		0
jr												1

二、测试方案

```
ori $a0,$0,0x100
```

```
ori $a1,$a0,0x123
```

```
lui $a2,456
```

```
lui $a3,0xffff
```

```
ori $a3,$a3,0xffff
```

```
addu $s0,$a0,$a2
```

```
addu $s1,$a0,$a3
```

```
addu $s4,$a3,$a3
```

```
subu $s2,$a0,$a2
```

```
subu $s3,$a0,$a3
```

```
sw $a0,0($0)
```

```
sw $a1,4($0)
```

```
sw $a2,8($0)
```

```
sw $a3,12($0)
```

```
sw $s0,16($0)
```

```
sw $s1,20($0)
```

```
sw $s2,24($0)
```

```
sw $s3,44($0)
```

```

sw $s4,48($0)

lw $a0,0($0)

lw $a1,12($0)

sw $a0,28($0)

sw $a1,32($0)

ori $a0,$0,1

ori $a1,$0,2

ori $a2,$0,1

beq $a0,$a1,loop1

beq $a0,$a2,loop2

loop1: sw $a0,36($t0)

loop2: sw $a1,40($t0)

jal loop3

sw $s5,64($t0)

ori $a1,$a1,4

jal loop4

loop3:sw $a1,56($t0)

sw $ra,60($t0)

ori $s5,$s5,5

jr $ra

```

```
loop4: sw $a1,68($t0)
```

```
sw $ra,72($t0)
```

这组数据应该考虑了绝大多数的情况。

三、思考题

1.根据你的理解，在下面给出的 DM 的输入示例中，地址信号 **addr** 位数为什么是[11:2]而不是[9:0]？这个 **addr** 信号又是从哪里来的？

Addr 信号从 ALU 的计算结果得来，结果是以字节为单位的，而 dm 的取值是以字为单位的，因此要从 2 位开始取，相当于乘 4。

2.思考 Verilog 语言设计控制器的译码方式，给出代码示例，并尝试对比各方式的优劣。

第一种 if-else

```
memwrite <= SW;
if (subu|beq) begin
    ALUop <= 1;
end
else if (ori) begin
    ALUop <= 2;
end
else begin
    ALUop <= 0;
end
```

第二种 case

```
case(data)
0,1,2,3: add <= 1;
4,5,6,7: add <= 2;
8,9,10,11: add <= 3;
12,13,14,15: add <= 4;
default: ;
endcase
end
```

第三种 assign

```

addu<=(opcode==6'b0&&func==6'b100001)?1:0;
subu<=(opcode==6'b0&&func==6'b100011)?1:0;
ori<=(opcode==6'b001101)?1:0;
lw<=(opcode==6'b100011)?1:0;
sw<=(opcode==6'b101011)?1:0;
beq<=(opcode==6'b000100)?1:0;
lui<=(opcode==6'b001111)?1:0;
nop<=(opcode==6'b0&&func==6'b0)?1:0;
j<=(opcode==6'b000010)?1:0;
jal<=(opcode==6'b000011)?1:0;
jr<=(opcode==6'b0&&func==6'b001000)?1:0;

```

第一种第二种逻辑都比较清晰，取值少时用前者，多时用后者。

第三种写起来更方便。

3. 在相应的部件中，**reset** 的优先级比其他控制信号（不包括 **clk** 信号）都要高，且相应的设计都是**同步复位**。清零信号 **reset** 所驱动的部件具有什么共同特点？

首先，它针对 **IFU,GRF,DM**

这些部件中都包含寄存器，存在当复位时需要把寄存器归位的操作

4. C 语言是一种弱类型程序设计语言。C 语言中不对计算结果溢出进行处理，这意味着 C 语言要求程序员必须很清楚计算结果是否会导致溢出。因此，如果仅仅支持 C 语言，MIPS 指令的所有计算指令均可以忽略溢出。请说明为什么在忽略溢出的前提下，**addi** 与 **addiu** 是等价的，**add** 与 **addu** 是等价的。提示：阅读《MIPS32® Architecture For Programmers Volume II: The MIPS32® Instruction Set》中相关指令的 Operation 部分。

因为在指令说明中，无符号加（**ADDIU**）的意义就是不考虑溢出，所以没有溢出时它和 **ADDI** 完全等价，后者同理。

5. 根据自己的设计说明单周期处理器的优缺点。

优点：优点是模块化很强，可以方便的增添指令，各部分各司其职，不存在冲突，正确性高，逻辑比较清晰，好操作。

缺点：大部分指令并不能用到所有模块，所有指令的执行时间一样，和流水线相比，浪费空间，时间。