### 计算机组织结构

# 1 计算机系统概述

刘博涵 2023年9月5日



### 教材对应章节



第1章 计算机系统概述



第1章 导论 第2章 计算机的演变和性能



### 计算机无处不在













什么改变了,什么没有变?



## 回顾: 什么是计算机?



### 什么是计算机?

- 计算机是指 "**通用电子数字计算机** ( general-purpose electronic digital computer )"
  - 通用:不是一种专用设备
    - 所有计算机在给予足够时间和容量存储器的条件下,都可以完成同样的计算
    - 当希望完成新的计算时,不需要对计算机重新设计
  - 电子(非机械):采用电子元器件
  - 数字(非模拟):信息采用数字化的形式表示
- 计算机系统
  - 硬件:处理器,存储器,外部设备,.....
  - **软件**:程序,文档,.....





## 什么是"组织"与"结构"?



### 计算机系统抽象层

软

件

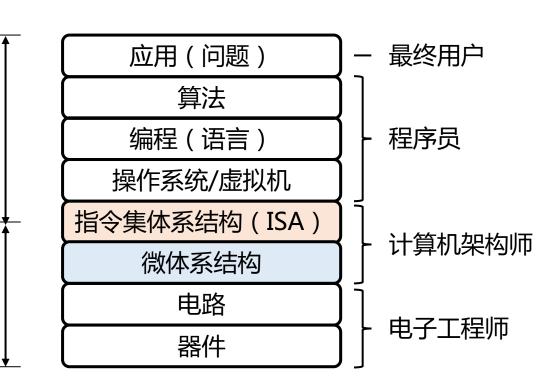
硬

件

#### 计算机体系结构即为ISA

ISA是对硬件的抽象 所有软件功能都建立在ISA之上

> 微体系结构即为 计算机硬件组成





### 组织与结构

**组织(Organization)**:对编程人员不可见

- 操作单元及其相互连接
- 包括:控制信号,存储技术,.....
  - 例如:实现乘法是通过硬件单元还是重复加法?

### 结构 (Architecture): 对编程人员可见

- 直接影响程序逻辑执行的属性
- 包括:指令集,表示数据类型的位数,.....
  - 例如:是否有乘法指令?



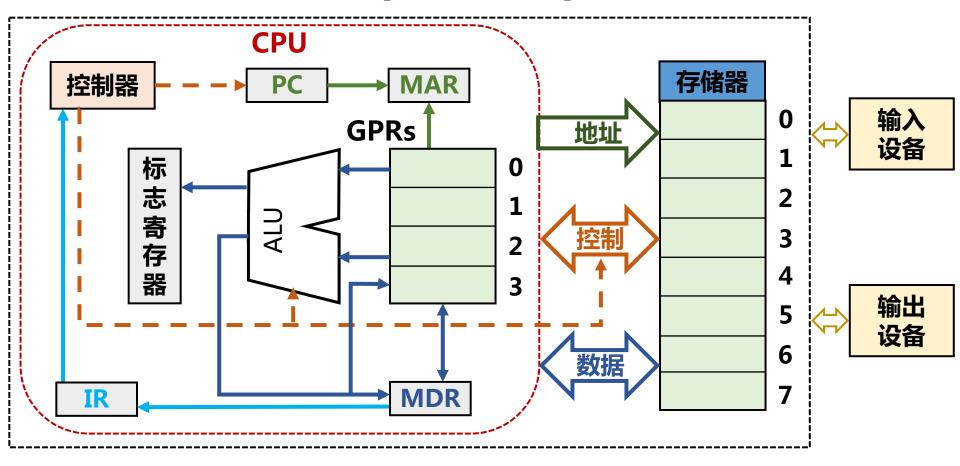
### 指令集体系结构(ISA)

Instruction Set Architecture (ISA),有时简称为指令系统。常与计算机体系结构混用。

- ISA是一种规约(Specification),它规定了如何使用硬件
  - 可执行的指令的集合,包括指令格式、操作种类以及每种操作对应的操作数的相应规定;
  - 指令可以接受的操作数类型;
  - 操作数所能存放的寄存器组的结构,包括每个寄存器的名称、编号、长度和用途;
  - 操作数所能存放的存储空间的大小和编址方式;
  - 操作数在存储空间存放时按照大端还是小端方式存放;
  - 指令获取操作数的方式,即寻址方式;
  - 指令执行过程的控制方式,包括程序计数器(PC)、条件码定义等。



### ISA与组成(微结构)之间的关系



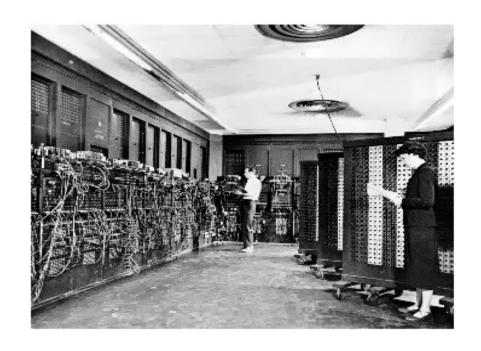
不同ISA规定的指令集不同,如IA-32, MIPS, ARM等 计算机组成必须能够实现ISA规定的功能,如提供GPR、标志、运算电路等 同一种ISA可以有不同的计算机组成,如乘法指令可用ALU或乘法器实现



### 计算机简史

- ・ 第一代: 真空管(1946-1957)
  - ENIAC(1946-1955):第一台<mark>通用</mark>计算机,十进制,手动编程
    - Electronic Numerical Integrator And Computer
  - ABC(1937):世界上第一台**电子**计算机,不可编程
    - Atanasoff–Berry Computer





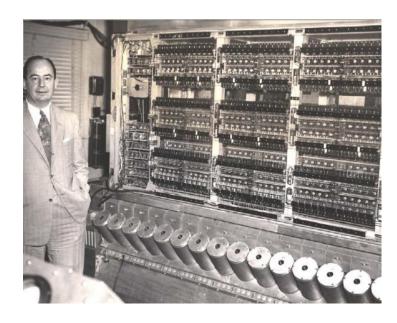


### 计算机简史

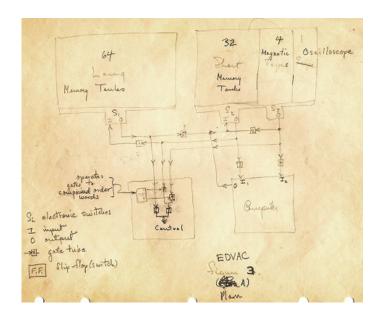
・ 第一代:真空管(1946-1957)

• EDVAC (1944-1951): 冯·诺伊曼结构

Electronic Discrete Variable Automatic Computer



冯·诺伊曼 (von Neumann)



The First Draft Report on the EDVAC von Neumann (1945)

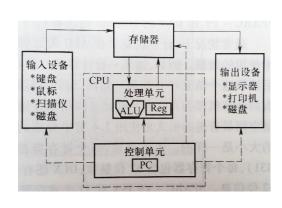


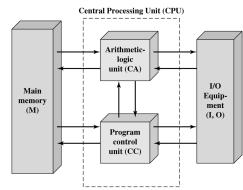
## 回顾: 什么是"冯·诺伊曼结构"?



### 冯·诺伊曼结构

- 又称为"普林斯顿结构"
- 三个基本原则
  - 二进制
  - 存储程序
  - 5个组成部分
    - 主存储器:地址和存储的内容
    - 算术逻辑单元 / 处理单元: 执行信息的实际处理
    - 程序控制单元 / 控制单元:指挥信息的处理
    - 输入设备:将信息送入计算机中
    - 输出设备:将处理结果以某种形式显示在计算机外







### 计算机简史

- ・ 第二代:晶体管(1958-1964)
  - NCR和RCA, IBM 7000: 晶体管体积更小、更便宜、发热更少,而且能以与电子管相同的方式建造计算机
  - 采用更复杂的算术逻辑单元和控制器,使用高级编程语言,并为计算机提供了系统软件





### 计算机简史

・ 第三代:中小规模集成电路(1965-1970)

・ 第四代: (超)大规模集成电路(1970-至今)

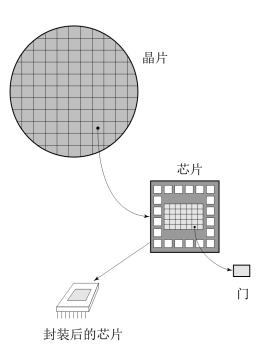
• 思想:

- 将整个电路安装在很小的硅片上,而不是用分立元件搭成的等价电路
- 晶体管可以通过金属化过程相互连接,以形成电路
- 规模:
  - 小 → 大 → 超大 → 巨大 ...

1968年,"软件工程"的概念被提出

1972年,首届软件测试正式会议

1975年,首届国际软件工程会议ICSE



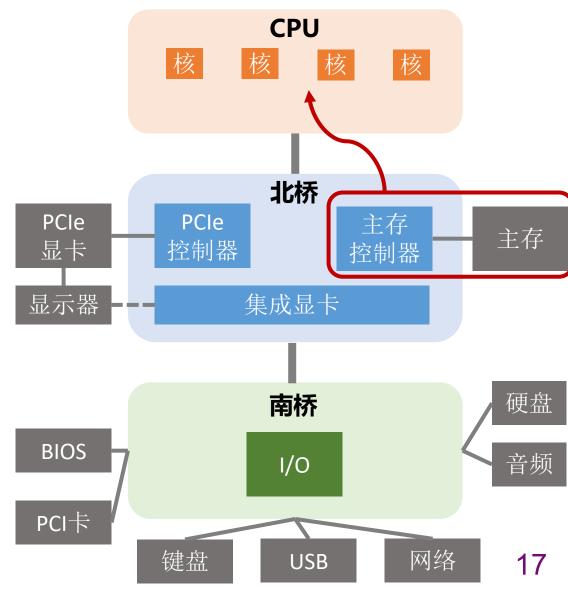




### 冯·诺伊曼结构的实现与演变



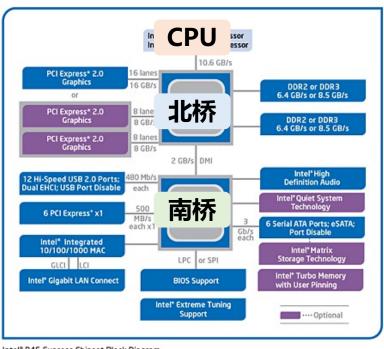




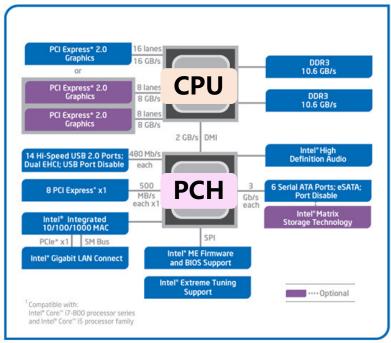


### 冯·诺伊曼结构的实现与演变

#### 2008年底进入酷睿时代,南北桥变成PCH







Intel® P45 Express Chipset Block Diagram

40系列

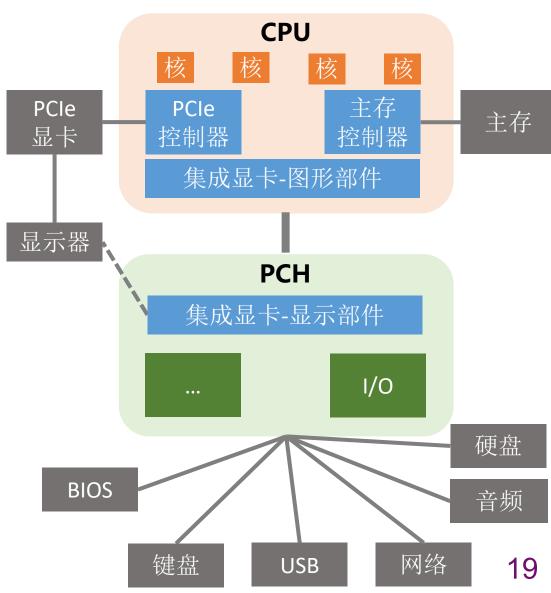
50系列



### 冯·诺伊曼结构的实现与演变



2022年上市





# 回顾: 什么是"摩尔定律"?



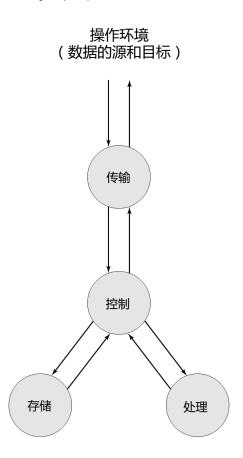
### 摩尔定律

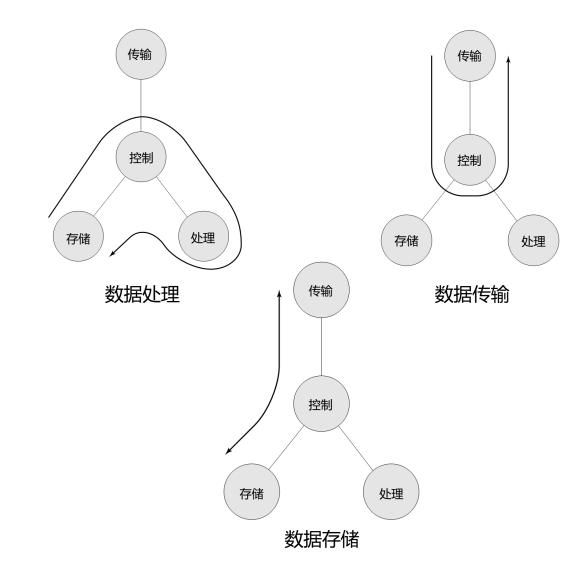
- 摩尔定律(Gordon Moore, 1965)
  - 当价格不变时,单芯片上所能包含的晶体管数量每年翻一番 (1965-1969) / 1970年起减慢为每18个月翻一番
  - 影响
    - 更小的尺寸带来更多灵活性和可能性
    - 由于单个芯片的成本几乎不变,计算机逻辑电路和存储电路的成本显著下降
    - 减小了对电能消耗和冷却的要求
    - 集成电路上的内部连接比焊接更可靠,芯片间的连接更少



## 计算机发展:变与不变

### • 基本功能







### 计算机发展:变与不变

• 运算速度

发展阶段	大致时间	技术	典型速度(每秒的操作次数)
1	1946–1957	真空管(电子管)	40,000
2	1958–1964	晶体管	200,000
3	1965–1971	小规模和中规模 集成电路	1,000,000
4	1972–1977	大规模集成电路	10,000,000
5	1978–1991	超大规模集成电路	100,000,000
6	1991–	巨大规模集成电路	1,000,000,000

2023年,苹果的M2 Ultra芯片做到了1340亿晶体管 比2022年发布的M1 Ultra多200亿 是52年前的1亿倍



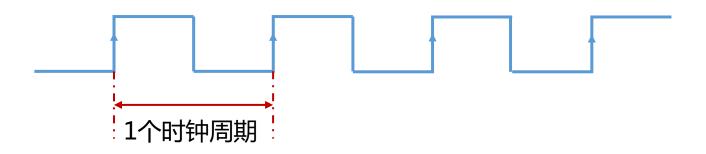
### 计算机性能

- 计算机的关键参数之一
  - 性能,成本,尺寸,安全性,可靠性,能耗,.....
- 性能评价标准
  - CPU:速度
  - 存储器:速度,容量
  - I/O:速度,容量
  - .....

计算机设计的主要目标是:提高CPU性能



- 系统时钟
  - **时钟频率** / 时钟速度(单位:Hz):计算机在单位时间内(例如1 秒钟)执行最基本操作的次数
  - 时钟周期 / 周期时间(单位:s):执行每次最基本操作的时间
    - 时钟滴答(有时也称为"时钟周期"):CPU 中用于同步执行 最基本操作的单个电子脉冲
    - 因此,周期时间即为两个电子脉冲之间的时间
    - 时钟周期是时钟频率的倒数





- 指令执行
  - 处理器由时钟驱动,时钟具有固定的频率f,或等价为固定的时钟 周期t
  - 如果用  $CPI_i$ 来表示指定类型i所需要的周期数,用  $I_i$ 表示在某一给定程序中所执行的i类指令的条数
  - · 则我们可以计算整个CPI如下:

$$CPI = \frac{\sum_{i=1}^{n} (CPI_i \times I_i)}{I_c}, \ I_c = \sum_{i=1}^{n} I_i$$

执行一个给定程序的处理时间表示为:

$$T = I_c \times CPI \times t$$
  
 $T = I_c \times [p + [m \times k]] \times t$  存储器周期时间和处理器周期时间之比

译码和执行指令 存储器访问次数

在处理器和存储器之间传输数据



• 每秒百万条指令(MIPS):

$$MIPS = \frac{I_c}{T \times 10^6} = \frac{f}{CPI \times 10^6}$$

• 每秒百万条浮点操作(MFLOPS):

$$MFLOPS = \frac{N_{floating-point\ op}}{T \times 10^6}$$



- 基准程序
  - 使用一系列基准程序来测量系统的性能
  - 平均结果:
    - 算数平均值:  $R_A = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m R_i$
    - 调和平均值:  $R_H = \frac{m}{\sum_{i=1}^m \frac{1}{R_i}}$
    - 几何均值:  $R_G = (\prod_{i=1}^n R_i)^{\frac{1}{n}}$



### 性能设计的基本原则

#### 大概率事件优先原则

• 对于大概率事件(或最常见的事件),赋予它优先的处理权和资源使用权

#### Amdahl定律

- 加快某部件执行速度所获得的系统性能加速比,受限于该部件在系统中所占的重要性比例
- <mark>性能增加的递减规则</mark>:如果仅仅对计算机中的一部分做性能改进,改进越 多,系统获得的效果越小。

系统总加速比 =
 
$$\frac{$$
总执行时间改进前  $}{$ 总执行时间改进后  $}$  =
  $\frac{ }{ (1 -$  局部占比)  $+$   $\frac{ }{ 提升的性能 }$ 



### 性能设计的基本原则

只提高CPU性能够吗?

怎么提高计算机性能?



### 总结

- 概念
  - 计算机,组织,结构
- 计算机发展历史
  - 真空管 → 晶体管 → 集成电路
  - 冯·诺伊曼结构,摩尔定律 , ......
- 计算机发展
  - 基本功能,运算速度
- 计算机性能
  - CPU性能评价:时钟频率,CPI,MIPS,MFLOPS,基准程序
  - 性能设计的基本原则:大概率事件优先原则 + Amdahl定律



### 作业

• 作业类型:书面作业

• 发布时间:本周五晚12点前

• 发布平台: 教学立方

• 最迟提交时间:下周五晚12点前

• 题目正误不影响评分!!!

• 不会可以写不知道

• 有空题或未按时提交: 0分

202302-计算机组织结构-2



教学立方

如何使用? ^



# 谢谢

bohanliu@nju.edu.cn

