A. 11001010 B. 11010111 C. 11001100 D. 11001011 D
2. 在定点机中执行算术运算时会传输溢出,其原因是
A. 主存容量不够大 B. 操作数过大 C. 操作数地址过大 D. 运算结果无法表示 D
3. 下列说法中正确的是
A. 指令周期等于机器周期 B. 指令周期小于机器周期
C. 指令周期大于机器周期 D. 指令周期是机器周期的两倍 C
4. 直接、间接、立即三种寻址方式指令的执行速度,由快至慢的排序是
A. 直接、立即、间接 B. 直接、间接、立即 C. 立即、直接、间接 D. 立即、间接、直接 C
5. 运算器虽由许多部件组成,但核心部件是
A. 算术逻辑运算单元 B. 多路开关 C. 数据总线 D. 累加寄存器 A
6. X、Y为定点二进制数,其格式为1位符号位,n位数值位。若采用BOOTH补码一位乘法实现乘法运算,则需要
做加法运算的次数是
A. n-1 B. n C. n+1 D. n+2 C
7. 在机器数中, 的表示是唯一的
A. 原码 B. 反码 C. 补码 D. ASCII 码 C
8. 指令译码器是对进行译码
A. 整条指令 B. 指令的操作码字段 C. 指令的地址 D. 指令的操作码字段 B
9. 取指令操作
A. 受上一条指令操作码的控制 B. 受当前指令操作码的控制
C. 不受指令操作码的控制 D. 受运算器中条件码(标志位)的控制 C
10. 在磁盘和磁带这两种磁介质存储器中,存取时间与存储单元的物理位置有关,按存储方式
A. 二者都是顺序存取 B. 二者都是直接存取
C. 磁盘是直接存取,磁带是顺序存取 C. 磁带是直接存取,磁盘是顺序存取 C
11. 哪种类型的存储器速度最快
A. DRAM B. ROM C. EPROM D. SRAM D
12. 在双符号位溢出判断的方案中,出现正溢出时,双符号位应该是
A. 00 B. 01 C. 10 D.11 B
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是
 13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A
 13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A
 13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √
 13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 ×
 13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 ×
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 ×
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 √ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 √
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 √ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 √ 8. 执行基本微操作的控制命令称为微命令 √
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 √ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 √ 8. 执行基本微操作的控制命令称为微命令 √ 9. 在 I/O 接口电路中,主机和接口一侧的数据传送总是并行的 √
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 ✓ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 ✓ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 ✓ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 ✓ 8. 执行基本微操作的控制命令称为微命令 ✓ 9. 在 I/O 接口电路中,主机和接口一侧的数据传送总是并行的 ✓ 10. 存储单元是存储一个二进制信息位的地方 ×
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 √ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 √ 8. 执行基本微操作的控制命令称为微命令 √ 9. 在 I/O 接口电路中,主机和接口一侧的数据传送总是并行的 √ 10. 存储单元是存储一个二进制信息位的地方 × 三、填空题 1. 算术左移一位相当于乘以 2 2. 输入输出的目的是要实现主机和外设之间的信息传送
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 √ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 √ 8. 执行基本微操作的控制命令称为微命令 √ 9. 在 I/O 接口电路中,主机和接口一侧的数据传送总是并行的 √ 10. 存储单元是存储一个二进制信息位的地方 × 三、填空题 1. 算术左移一位相当于乘以 2 2. 输入输出的目的是要实现主机和外设之间的信息传送 3. 对于自底向上生成的堆栈,出栈时应先出栈顶,后出栈底 4. 在中断保护现场之前需要 <u>关</u> 中断
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 √ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 √ 8. 执行基本微操作的控制命令称为微命令 √ 9. 在 I/O 接口电路中,主机和接口一侧的数据传送总是并行的 √ 10. 存储单元是存储一个二进制信息位的地方 × 三、填空题 1. 算术左移一位相当于乘以 2 2. 输入输出的目的是要实现主机和外设之间的信息传送 3. 对于自底向上生成的堆栈,出栈时应先出栈顶,后出栈底 4. 在中断保护现场之前需要 <u>关</u> 中断 5. 浮点加法运算首先要对阶,对阶应遵循 <u>小阶向大阶看齐</u> 的原则
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 √ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 √ 8. 执行基本微操作的控制命令称为微命令 √ 9. 在 I/O 接口电路中,主机和接口一侧的数据传送总是并行的 √ 10. 存储单元是存储一个二进制信息位的地方 × 三、填空题 1. 算术左移一位相当于乘以 2 2. 输入输出的目的是要实现主机和外设之间的信息传送 3. 对于自底向上生成的堆栈,出栈时应先出栈顶,后出栈底 4. 在中断保护现场之前需要美中断 5. 浮点加法运算首先要对阶,对阶应遵循小阶向大阶看齐的原则 6. 目前国际上主要采用的字符编码系统是 Unicode
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. IK×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 √ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 √ 8. 执行基本微操作的控制命令称为微命令 √ 9. 在 I/O 接口电路中,主机和接口一侧的数据传送总是并行的 √ 10. 存储单元是存储一个二进制信息位的地方 × 三、填空题 1. 算术左移一位相当于乘以 2 2. 输入输出的目的是要实现主机和外设之间的信息传送 3. 对于自底向上生成的堆栈,出栈时应先出栈顶,后出枝底 4. 在中断保护现场之前需要关中断 5. 浮点加法运算首先要对阶,对阶应遵循小阶向大阶看齐的原则 6. 目前国际上主要采用的字符编码系统是 Unicode 8. 采用 DMA 方式传送数据时,每传送一次数据要占用 若干个总线周期
13. 为组成 2K×8 的主存,可用两片 A. IK×4 位芯片串连 B. 1K×8 位芯片并联 C. 2K×4 位芯片串连 B. 2K×4 位芯片并联 14. 设计微程序的人员是 A. 硬件设计人员 B. 系统软件人员 C. 应用软件人员 D. 用户 A 15. DMA 方式是在 之间建立一条直接数据通路 A. I/O 设备和主存 B. 两个 I/O 设备 C. I/O 设备和 CPU D. CPU 和主存 A 二、判断题 1. BCD 码是有冗余状态的编码 √ 2. DMA 响应的时间,必须安排在每条指令周期的末尾 × 3. 断电后,EEPROM 中的数据不会丢失 √ 4. 在一条机器指令中可能出现不止一种寻址方式 × 5. 存取周期是指启动一次存储器操作到完成该操作所需的时间 × 6. 返回指令通常是一条零地址指令 √ 7. 移码和补码的区别是最高位相反 √ 8. 执行基本微操作的控制命令称为微命令 √ 9. 在 I/O 接口电路中,主机和接口一侧的数据传送总是并行的 √ 10. 存储单元是存储一个二进制信息位的地方 × 三、填空题 1. 算术左移一位相当于乘以 2 2. 输入输出的目的是要实现主机和外设之间的信息传送 3. 对于自底向上生成的堆栈,出栈时应先出栈顶,后出栈底 4. 在中断保护现场之前需要美中断 5. 浮点加法运算首先要对阶,对阶应遵循小阶向大阶看齐的原则 6. 目前国际上主要采用的字符编码系统是 Unicode

12. 输入/输出系统在查询方式工作时,主机与外设是<u>串行</u>工作的

四、简答题

- 1. 微指令编码法有哪几种?各有哪些特点?
- 答:有直接控制法、最短编码法、字段编码法。其特点如下:
- 1) 直接控制法:操作控制字段中的各位分别可以直接控制计算机,不需要译码。这种形式的微指令字中,操作控制字段的每一个独立的二进制位代表一个微命令,该位为"1"表示这个微命令有效,为"0"无效。每个微命令对应并控制数据通路中的一个微操作。该方法结构简单,并行性强,操作速度快,但微指令字太长
- 2) 最短编码法:解所有的微命令统一编码,每条微指令只定义一个微命令,其操作控制字段长度 L 与微命令总数 N 的关系为 $L \ge \log_2 N$ 。最短编码法的微指令字长最短,但需要译码,并且在同一时刻只能产生一个微命令
- 3) 字段编码法:将操作字段分为若干个小段,每段内采用最短编码法,段与段之间采用直接控制法。这种方法是前两种方法的折中,既具有两者的优点,又克服了它们的缺点。分为字段直接编码法和字段间接编码法。
- 2. CPU 中有哪些主要寄存器? 它们的作用是什么?

答:通用寄存器:用于存放原始数据和运算结果,还可以作为变址寄存器、计数器、地址指针等。累加器 Acc 也是通用寄存器

程序计数器:存放正在执行的指令地址或接着要执行的下条指令地址

指令寄存器: 存放从存储器中取出的指令

存储器数据寄存器: 暂时存放从存储器读出或写入的一条指令或一个数据字

存储器地址寄存器:保存当前 CPU 所访问的主存单元的地址

状态标志寄存器:存放程序状态字 PSW。PSW 的各位表征程序和机器运行的状态,是参与控制程序执行的重要依据之一

五、计算题

1. 已知 $X = -\frac{11}{16}$, $Y = \frac{13}{16}$, 用补码加减交替除法计算 $X \div Y$ 的值。完成以上运算,需要几个寄存器?它们各自的作用

是什么?要求写出运算的中间过程。

解:需要3个寄存器A、B、C;A 存放X,B 存放Y,C 存放商

运算过程: X=-0.1011, Y=0.1101, [X]*=110101→A, [Y]*=001101→B, [-Y]*=110011, 0→C

设计题

设有一个字长8位的存储器芯片,具有20位地址线,问:

- 1. 该存储器能存储多少字节的信息?
- 2. 如果存储器由 128K×4位的 RAM 芯片组成,需要多少芯片?
- 3. 画出该存储器的逻辑框图,要求画出与 CPU 连接的地址、数据、控制线以及选片逻辑

解: 1. 20 位地址线具有 1M 存储单元,因此该存储器能存储 1M 字节的信息

- 2. $\frac{2^{20}\times8}{2^{17}\times4}$ =16,需要16片芯片
- 3. 两片 128K×4位的芯片构成一组, 共 8组, 每组 128K×8; CPU 地址线的低 17位作为片内寻址(128K), 高 3位作为片选(8组, 每组内的两片同时选中)。

