实 验 三 ：单周期 CPU 设计与实现

（完成时间：第十一、十二、十三周）

一、 实验目的

(1) 掌握单周期 CPU 数据通路图的构成、原理及其设计方法；

(2) 掌握单周期 CPU 的实现方法，代码实现方法；

(3) 认识和掌握指令与 CPU 的关系；

(4) 掌握测试单周期 CPU 的方法。

二、 实验内容

设计一个单周期 CPU，该 CPU 至少能实现以下指令功能操作。指令与格式如下：

==> 算术运算指令

（1）add rd , rs, rt

000000	rs(5 位)	rt(5 位)	rd(5 位)	00000 100000

功能：GPR[rd] ← GPR[rs] + GPR[rt]。

（2）sub rd , rs , rt

000000	rs(5 位)	rt(5 位)	rd(5 位)	00000 100010

功能：GPR[rd] ← GPR[rs] - GPR[rt]。

（3）addiu rt , rs ,**immediate**

001001	rs(5 位)	rt(5 位)	**immediate**(16 位)

功能：GPR[rt] ← GPR[rs] + sign_extend(**immediate**)；**immediate** 做符号扩展再参加“与”运算。

==> 逻辑运算指令

（4）andi　rt , rs ,**immediate**

001100	rs(5 位)	rt(5 位)	**immediate**(16 位)

功能：GPR[rt] ← GPR[rs] and zero_extend(**immediate**)；**immediate** 做 0 扩展再参加“与”运算。

（5）and　rd , rs , rt

000000	rs(5 位)	rt(5 位)	rd(5 位)	00000 100100

功能：GPR[rd] ← GPR[rs] and GPR[rt]。

（6）ori　rt , rs ,**immediate**

001101	rs(5 位)	rt(5 位)	**immediate**(16 位)

功能：GPR[rt] ← GPR[rs] or zero_extend(**immediate**)。

（7）or　rd , rs , rt

000000	rs(5 位)	rt(5 位)	rd(5 位)	00000 100101

功能：GPR[rd] ← GPR[rs] or GPR[rt]。

==>移位指令

（8）sll　rd, rt,sa

000000	00000	rt(5 位)	rd(5 位)	sa(5 位)	000000

功能：GPR[rd] ← GPR[rt] << sa。

==>比较指令

（9） slti　rt, rs,**immediate**　带符号数

001010	rs(5 位)	rt(5 位)	**immediate**(16 位)

功能：if GPR[rs] < sign_extend(**immediate**)　GPR[rt] =1 else　GPR[rt] = 0。

==> 存储器读/写指令

（10）sw　rt , **offset** (rs)　写存储器

101011	rs(5 位)	rt(5 位)	**offset**(16 位)

功能：memory[GPR[base] + sign_extend(**offset**)] ← GPR[rt]。

（11) lw　rt , **offset** (rs)　读存储器

100011	rs(5 位)	rt(5 位)	**offset** (16 位)

功能：GPR[rt] ← memory[GPR[base] + sign_extend(**offset**)]。

==> 分支指令

（12）beq　rs,rt, **offset**

000100	rs(5 位)	rt(5 位)	**offset** (16 位)

功能：if(GPR[rs] = GPR[rt]) pc←pc + 4 + sign_extend(**offset**)<<2

else pc ←pc + 4

特别说明：**offset 是从 PC+4 地址开始和转移到的指令之间指令条数。offset** 符号扩展之后左移 2 位再相加。为什么要左移 2 位？由于跳转到的指令地址肯定是 4 的倍数（每条指令占 4 个字节），最低两位是“00”，因此将 **offset** 放进指令码中的时候，是右移了 2 位的，也就是以上说的“指令之间指令条数”。

（13）bne　rs,rt, **offset**

000101	rs(5 位)	rt(5 位)	**offset** (16 位)

功能：if(GPR[rs] != GPR[rt]) pc←pc + 4 + sign_extend(**offset**) <<2

else pc ←pc + 4

（14）bltz rs, **offset**

000001	rs(5 位)	00000	**offset** (16 位)

功能：if(GPR[rs] < 0) pc←pc + 4 + sign_extend (**offset**) <<2

else pc ←pc + 4。

==>跳转指令

（15）j addr

000010	**addr**(26 位)

功能：PC ← {PC[31:28] , **addr** , 2’b0}，无条件跳转。

说明：由于 MIPS32 的指令代码长度占 4 个字节，所以指令地址二进制数最低 2 位均为 0，将指令地址放进指令代码中时，可省掉！这样，除了最高 6 位操作码外，还有 26 位可用于存放地址，事实上，可存放 28 位地址，剩下最高 4 位由 pc+4 最高 4 位拼接上。

==> 停机指令

（16）halt

111111	00000000000000000000000000(26 位)

功能：停机；不改变 PC 的值，PC 保持不变。

在本文档中，提供的相关内容对于设计可能不足或甚至有错误，希望同学们在设计过程中如发现有问题，请你们自行改正，进一步补充、完善。谢谢！

三、实验原理

单周期 CPU 指的是一条指令的执行在一个时钟周期内完成，然后开始下一条指令的执行，即一条指令用一个时钟周期完成。电平从低到高变化的瞬间称为时钟上升沿，两个相邻时钟上升沿之间的时间间隔称为一个时钟周期。时钟周期一般也称振荡周期（**如果晶振的输出没有经过分频就直接作为 CPU 的工作时钟，则时钟周期就等于振荡周期。若振荡周期经二分频后形成时钟脉冲信号作为 CPU 的工作时钟，这样，时钟周期就是振荡周期的两倍。**）

CPU 在处理指令时，一般需要经过以下几个步骤：

(1) 取指令(**IF**)：根据程序计数器 PC 中的指令地址，从存储器中取出一条指令，同时，PC 根据指令字长度自动递增产生下一条指令所需要的指令地址，但遇到“地址转移”指令时，则控制器把“转移地址”送入 PC，当然得到的“地址”需要做些变换才送入 PC。

(2) 指令译码(**ID**)：对取指令操作中得到的指令进行分析并译码，确定这条指令需要完成的操作，从而产生相应的操作控制信号，用于驱动执行状态中的各种操作。

(3) 指令执行(**EXE**)：根据指令译码得到的操作控制信号，具体地执行指令动作，然后转移到结果写回状态。

(4) 存储器访问(**MEM**)：所有需要访问存储器的操作都将在这个步骤中执行，该步骤给出存储器的数据地址，把数据写入到存储器中数据地址所指定的存储单元或者从存储器中得到数据地址单元中的数据。

(5) 结果写回(**WB**)：指令执行的结果或者访问存储器中得到的数据写回相应的目的寄存器中。

单周期 CPU，是在一个时钟周期内完成这五个阶段的处理。

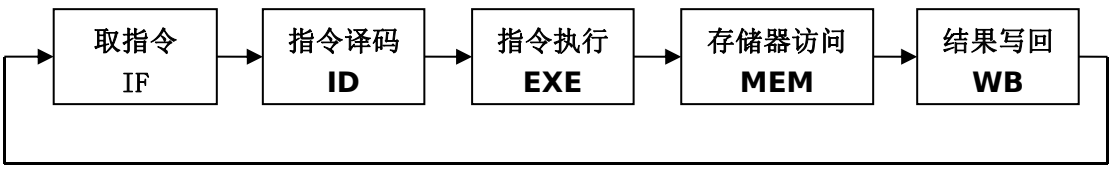
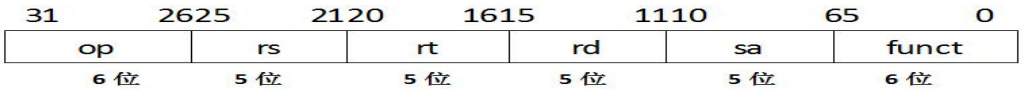


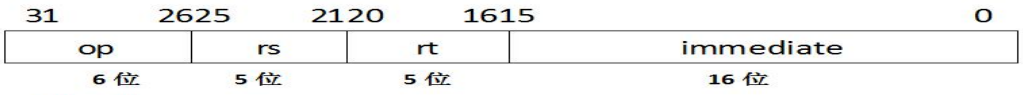
图 1　单周期 CPU 指令处理过程

MIPS 指令的三种格式：

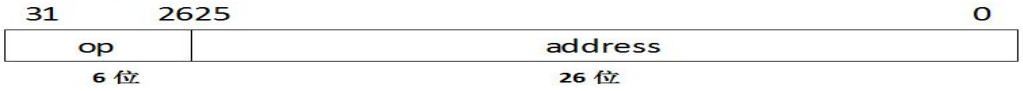
R 类型：



I 类型：



J 类型：



其中，

op：为操作码；

rs：只读。为第 1 个源操作数寄存器，寄存器地址（编号）是 00000~11111，00~1F；

rt：可读可写。为第 2 个源操作数寄存器，或目的操作数寄存器，寄存器地址（同上）；

rd：只写。为目的操作数寄存器，寄存器地址（同上）；

sa：为位移量（shift amt），移位指令用于指定移多少位；

funct：为功能码，在寄存器类型指令中（R 类型）用来指定指令的功能与操作码配合使用；

immediate：为 16 位立即数，用作无符号的逻辑操作数、有符号的算术操作数、数据加载（Laod）/数据保存（Store）指令的数据地址字节偏移量和分支指令中相对程序计数器（PC）的有符号偏移量；

address：为地址。

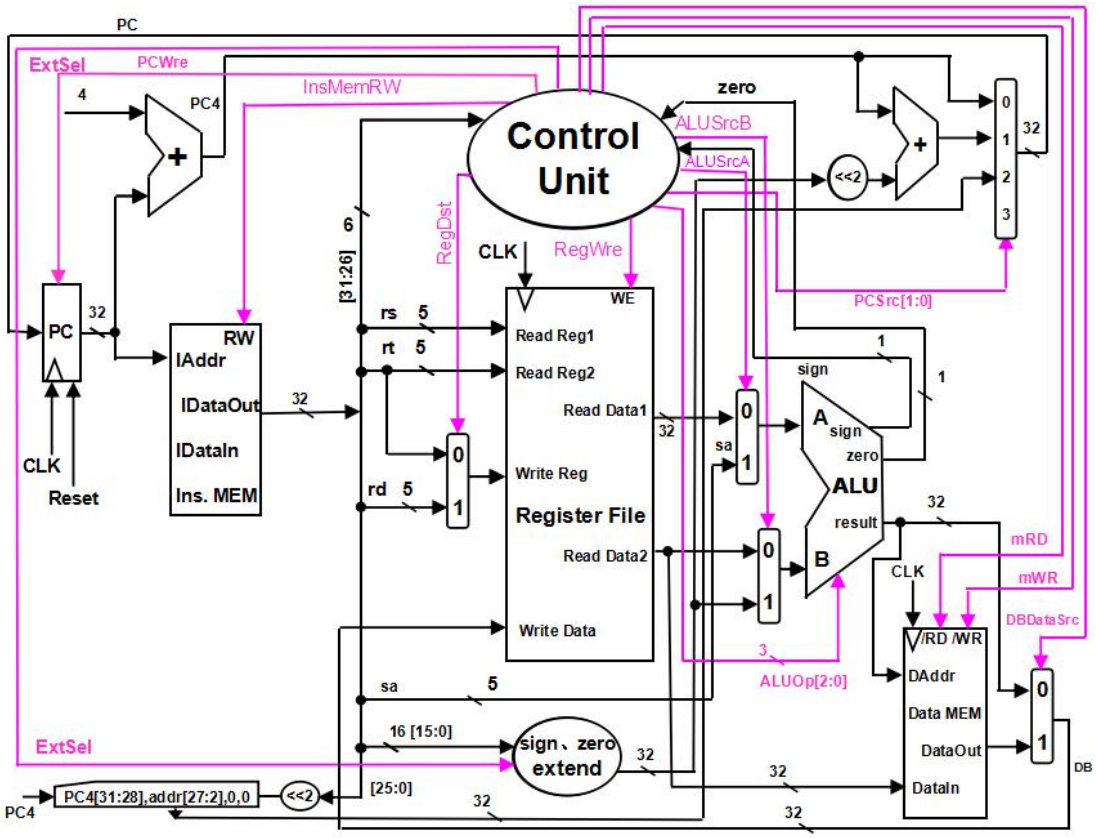


图 2　单周期 CPU 数据通路和控制线路图

图 2 是一个简单的基本上能够在单周期 CPU 上完成所要求设计的指令功能的数据通路和必要的控制线路图。其中指令和数据各存储在不同存储器中，即有指令存储器和数据存储器。访问存储器时，先给出内存地址，然后由读或写信号控制操作。对于寄存器组，先给出寄存器地址，读操作时不需要时钟信号，输出端就直接输出相应数据；而在写操作时，在 WE 使能信号为 1 时，在时钟边沿触发将数据写入寄存器。图中控制信号作用如表 1 所示，表 2 是 ALU 运算功能表。

表 1　控制信号的作用

控制信号名	状态“0”	状态“1”
Reset	初始化 PC 为 0	PC 接收新地址
PCWre	PC 不更改，相关指令：halt	PC 更改，相关指令：除指令 halt 外

ALUSrcA	来自寄存器堆 data1 输出，相关指令：add、sub、addiu、or、and、andi、ori、slti、beq、bne、bltz、sw、lw	来自移位数 sa，同时，进行(zero-extend)sa，即 {{27{1'b0}},sa}，相关指令：sll
ALUSrcB	来自寄存器堆 data2 输出，相关指令：add、sub、or、and、beq、bne、bltz	来自 sign 或 zero 扩展的立即数，相关指令：addi、andi、ori、slti、sw、lw
DBDataSrc	来自 ALU 运算结果的输出，相关指令：add、addiu、sub、ori、or、and、andi、slti、sll	来自数据存储器（Data MEM）的输出，相关指令：lw
RegWre	无写寄存器组寄存器，相关指令：beq、bne、bltz、sw、halt	寄存器组写使能，相关指令：add、addiu、sub、ori、or、and、andi、slti、sll、lw
InsMemRW	写指令存储器	读指令存储器(Ins. Data)
mRD	输出高阻态	**读数据存储器，相关指令：lw**
mWR	无操作	**写数据存储器，相关指令：sw**
RegDst	写寄存器组寄存器的地址，来自 rt 字段，相关指令：addiu、andi、ori、slti、lw	写寄存器组寄存器的地址，来自 rd 字段，相关指令：add、sub、and、or、sll
ExtSel	(zero-extend)**immediate**（0 扩展），相关指令：addiu、andi、ori	(sign-extend)**immediate**（符号扩展），相关指令：slti、sw、lw、beq、bne、bltz

PCSrc[1..0]	00：pc<－pc+4，相关指令：add、addiu、sub、or、ori、and、andi、slti、sll、sw、lw、beq(zero=0)、bne(zero=1)、bltz(sign=0)； 01：pc<－pc+4+(sign-extend)**immediate**，相关指令：beq(zero=1)、bne(zero=0)、bltz(sign=1)； 10：pc<－{(pc+4)[31:28],addr[27:2],2'b00}，相关指令：j； 11：未用
ALUOp[2..0]	ALU 8 种运算功能选择(000-111)，看功能表

相关部件及引脚说明：

Instruction Memory：指令存储器，

Iaddr，指令存储器地址输入端口

IDataIn，指令存储器数据输入端口（指令代码输入端口）

IDataOut，指令存储器数据输出端口（指令代码输出端口）

RW，指令存储器读写控制信号，为 0 写，为 1 读

Data Memory：数据存储器，

Daddr，数据存储器地址输入端口

DataIn，数据存储器数据输入端口

DataOut，数据存储器数据输出端口

/RD，数据存储器读控制信号，为 0 读

/WR，数据存储器写控制信号，为 0 写

Register File：寄存器组

Read Reg1，rs 寄存器地址输入端口

Read Reg2，rt 寄存器地址输入端口

Write Reg，将数据写入的寄存器端口，其地址来源 rt 或 rd 字段

Write Data，写入寄存器的数据输入端口

Read Data1，rs 寄存器数据输出端口

Read Data2，rt 寄存器数据输出端口

WE，写使能信号，为 1 时，在时钟边沿触发写入

ALU： 算术**逻辑单元**

result，ALU 运算结果

zero，运算结果标志，结果为 0，则 zero=1；否则 zero=0

sign，运算结果标志，结果最高位为 0，则 sign=0，正数；否则，sign=1，负数

表 2 ALU 运算功能表

ALUOp[2..0]	功能	描述
000	Y = A + B	加
001	Y = A – B	减
010	Y = B<<A	B 左移 A 位
011	Y = A ∨ B	或
100	Y = A ∧ B	与
101	Y= (A<B) ?1: 0	比较 A 与 B 不带符号
110	Y=(((rega<regb) && (rega[31] == regb[31])) ||((rega[31] ==1 && regb[31] == 0))) ? 1:0	比较 A 与 B 带符号
111	Y = A⊕B	异或

需要说明的是以上数据通路图是根据要实现的指令功能的要求画出来的，同时，还必须确定 ALU 的运算功能(当然，以上指令没有完全用到提供的 ALU 所有功能，但至少必须能实现以上指令功能操作)。从数据通路图上可以看出控制单元部分需要产生各种控制信号，当然，也有些信号必须要传送给控制单元。从指令功能要求和数据通路图的关系得出以上表 1，这样，从表 1 可以看出各控制信号与相应指令之间的相互关系，根据这种关系就可以得出控制信号与指令之间的关系表（留给学生完成），再根据关系表可以写出各控制信号的逻辑表达式，这样控制单元部分就可实现了。

指令执行的结果总是在时钟下降沿保存到寄存器和存储器中，PC 的改变是在时钟上升沿进行的，这样稳定性较好。另外，值得注意的问题，设计时，用模块化的思想方法设计，关于 ALU 设计、存储器设计、寄存器组设计等等，也是必须认真考虑的问题。

四、实验设备

PC 机一台，BASYS 3 实验板一块，Xilinx Vivado 开发软件一套。

五、其它要求事项

（1）电子文档必须按如下规范：

实验报告电子文档：**ECOP-学号-XX.DOC**，其中 XX：代表第几次实验，如 01、02…;

必须注意：“ECOP”与“学号”与“XX”用“-”连接，而不用“_”。

其它相关的设计文档：**ECOP-学号-XX.RAR**，全部打包在该文件中。

以上两个文件独立存放，但必须同时提交。如果不交这两个文档，本次实验没成绩。

（2）实验必须在规定时间内完成，尽量在正常上课时间内接受提问性实验检查，而且每

位同学都必须通过检查这一关，这样本次实验才算完成。不在规定时间内完成的实验，扣分。

（3）实验报告必须按模板要求严格执行，不合规范、书写简单及随便表达文意等等，扣分。必须注意：如果发现实验报告有抄的嫌疑，扣分是很重的。

（4）注意：**没有通过检查的实验，如果只提交相关电子文档，该次实验不计入成绩**。

（5）若在非正常上课时间检查实验，（如果我在实验室）周一到周五，请在这个时间段：9:30-17:30，当然 11:30-14:00 是午餐与休息时间。