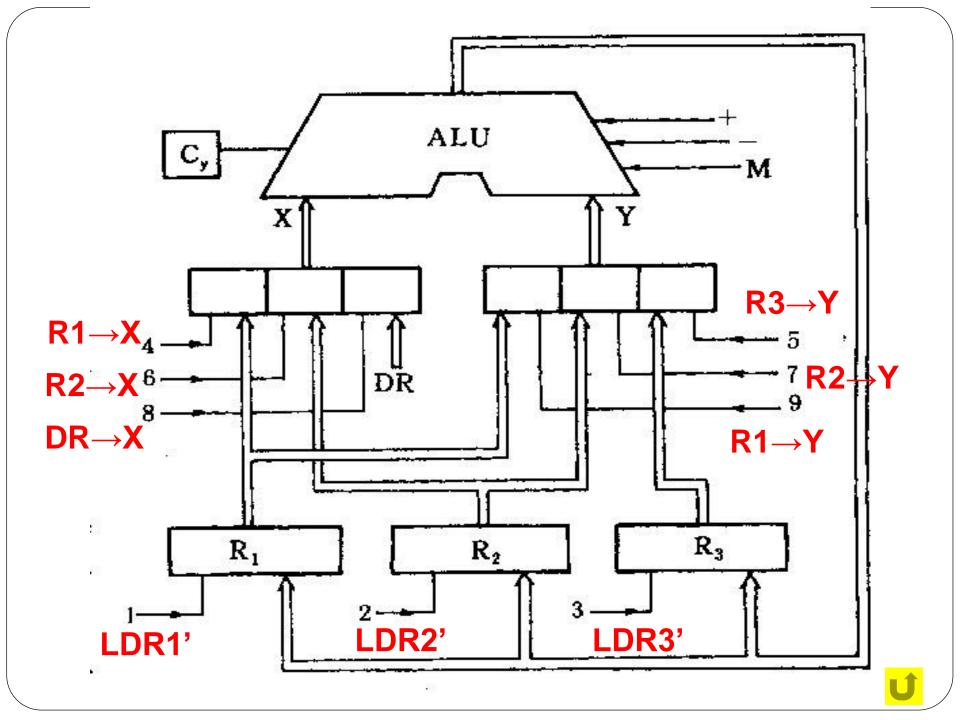
5.4 微程序控制器

5.4.1 微程序控制原理

- 将1个cpu周期内要发出的控制信号编成微指令, 这样每条机器指令的所有操作可以编成一段由微 指令组成的微程序;
- 将所有机器指令的微程序存到一个只读存储器——控制存储器(CM)里

CPU执行一条指令时,只需将CM中相应的一段微程序读出来,执行该段微程序,就可产生各种微操作信号,以实现该指令的功能。



□ 基本术语

- 微命令: 控制部件通过控制线向执行部件发出的各种控制信号。
- 微操作: 执行部件接受微命令后所进行的操作。
 - ◆相斥性微操作:不能同时或在同一个CPU周期中 出现的微操作。
 - ◆相容性微操作:能同时或在同一个CPU周期中出现的操作。
- 微指令: 在机器的一个CPU周期中,一组实现一定操作功能的微命令的组合。
- ●微程序:实现一条机器指令功能的许多条微指令组成的序列。

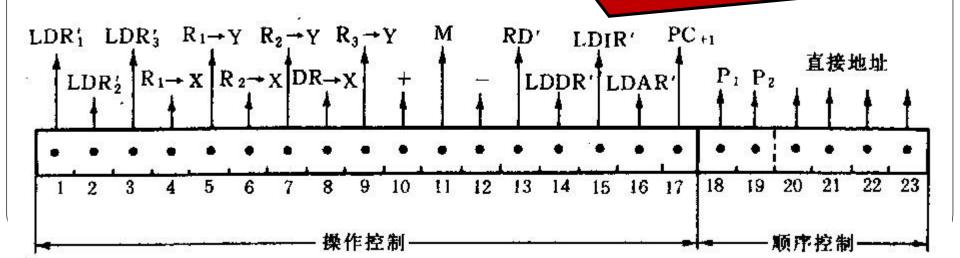
□微指令格式



微指令: 在机器的一个CPU周期中,一组实现一定操作功能的微命令的组合。

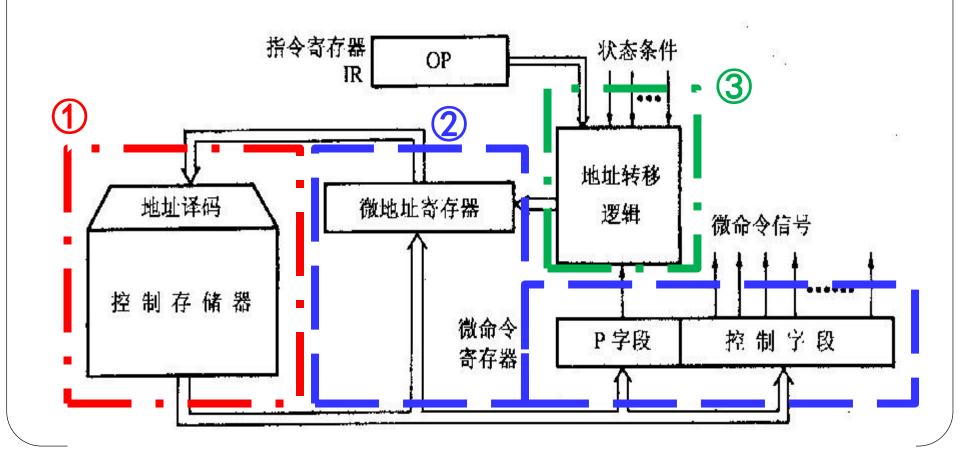
- 微操作控制字段:产生控制信号。
- 顺序控制字段:产生下条微指令的地址。

微指令给出的控制信号都是节拍电位信号。 部分微命令还要和节拍脉冲信号相与。



□微程序控制器组成原理

- Ú
- ① 控制存储器:用于存放实现全部指令系统的微程序。
- ② 微指令寄存器: 用来存放当前执行的一条微指令。
- ③ 地址转移逻辑: 用于形成下条微指令的微地址。



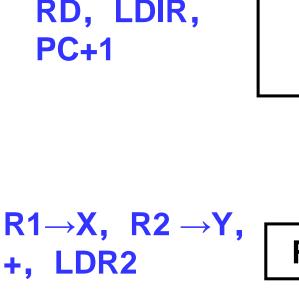
□微程序举

例

ADD R1, R2

- A. 指令功能: 用BCD码来完 成十进制的 加法运算。 $R1+R2 \rightarrow R2$
- B. 处理器部件
- C. 指令流程
- D. 微命令信号

RD, LDIR, PC+1

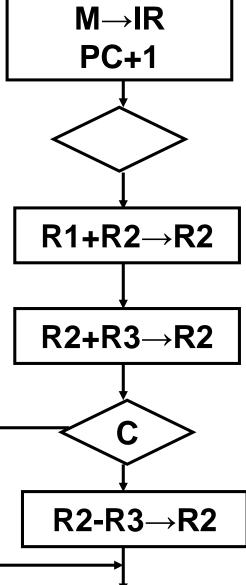






—, LDR2

+, LDR2



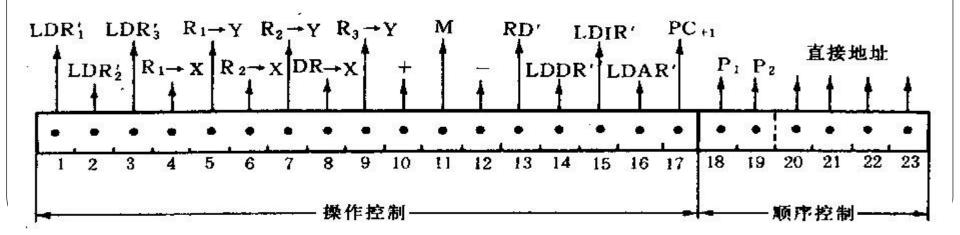
 $PC \rightarrow M$

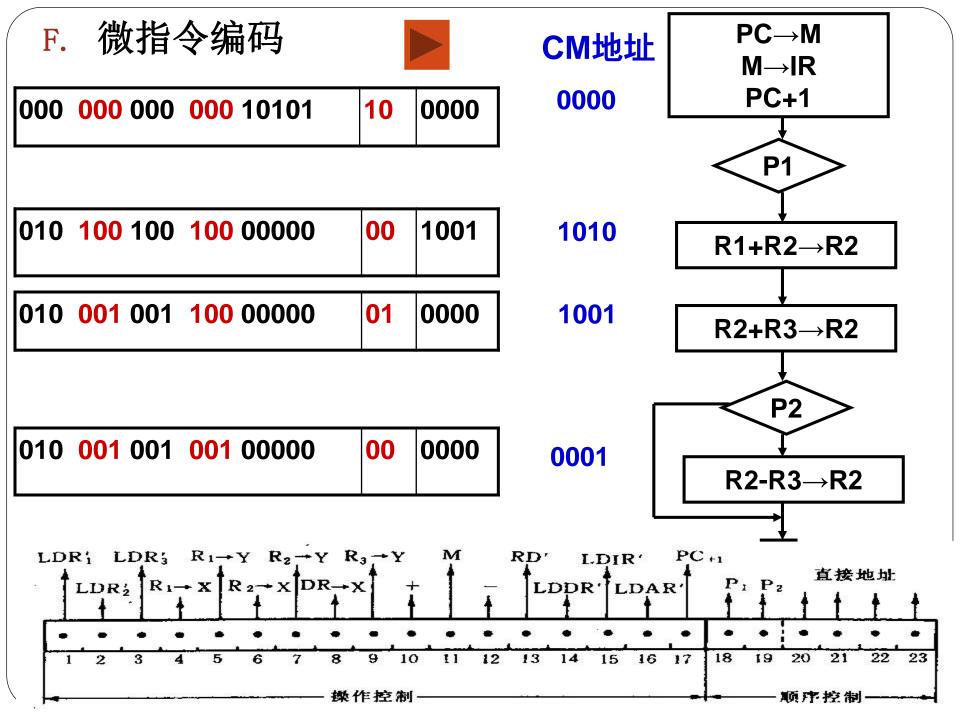


E. 微指令格式

顺序控制字段——决定下一条uI地址

- ▶ 前2位(18,19):测试标志;
- ▶ 后4位(20-23): 直接地址
- ① 当测试位为00,由20-23直接指示后继地址;
- ② 任意测试位为1,说明要进行相应测试,根据测试结果对20—23的某一位或几位进行修改,最终形成后继地址





□CPU周期与微指令周期的关系

微指令周期 = 读出微指令的时间 + 执行该条微指令的 时间

机器指令与微指令的关系

- 一条机器指令的功能是由若干条微指令组成的序列 来实现的。
- 机器指令存储在内存中,CPU外部;微指令存储在CM中,属于CPU内部。
- 每一个CPU周期对应一条微指令

— 执:	一 执行微指令 —————			- 微指	读徽 指令		
T1	T 2	T3	T4	T 1	T2	T3	T4
_	— CPU周期			CPU周期			

5.4.2 微程序设计技术

□微命令编码方式

- 直接表示法:将控制字段的每个二进制位定义为一个微命令。
 - 优点: 简单, 执行速度快, 操作并行性好。
 - 缺点: 微指令字长过长, 位空间利用率低。
- 2. 编码(分段译码)表示法:把一组相斥性的微命令信号组合在一个字段,然后通过译码器对每个微命令信号进行译码,译码的输出作为控制信号。
 - 优点:可用较少的二进制位表示较多的微命令信号, 缩短CM的字长。
 - 缺点:增加了译码电路,速度相对要慢一些。

3. 混合表示法

• 为提高灵活性,常在微指令中增设一个常数字段。



8. 某机有 8 条微指令 $I_1 \sim I_8$, 每条微指令所包含的微命令控制信号如下表所示。

微指令	а	ь	С	d	e	f	g	h	i	j
I_1		V	~	✓	~	. :				
I_2	\ \ \					V ✓ 1	~		·	
I_3		\ \					:	-		
\mathbf{I}_{4}			✓		-				100	
I_5			✓		~		~ ,		~	'
I_6	\ \ \			:				~		\ \
I_7			~	~			;	\		
Is	\ \	\ \						/		

a~j 分别对应 10 种不同性质的微命令信号。假设一条微指令的控制字段仅限为 8 位,请安排微指令的控制字段格式。

分析:采用混合方法——若干组互斥性的微命令,每组采用编码表示法;其余微命令采用直接表示法。

- ① 互斥的微命令(b, f, i, j)占用2位; a,c,d,e,g,h 各占1位
- ② 互斥的微命令(b, g, i)占用2位; 互斥的微命令(e, h, f)占用2位; a,c,d,j各占1位

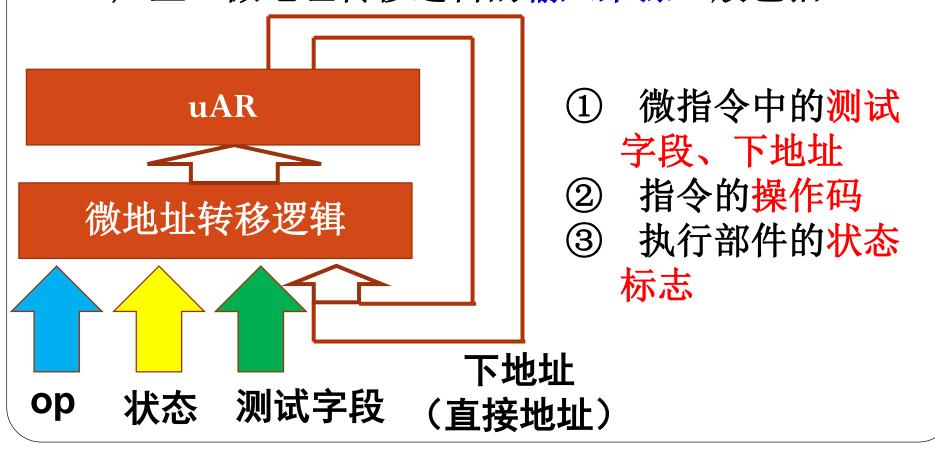
□微地址的形成方法

- 1. 计数器方式(增量方式): 顺序执行时,后继 地址在现行微地址上加上一增量; 非顺序执行 时,需执行一条转移微指令。
 - 优点: 顺序控制字段较短,设计简单。
 - 缺点: 多路并行转移弱,速度较慢,灵活性差。
- 2. 多路转移方式(断定):将顺序控制字段分成测试字段(P)和下地址字段二段。未出现多路分支时,后继由下地址字段直接给出;出现多路分支时,根据测试字段值和状态条件选择转移地址。
 - 优点: 多路转移灵活,速度快;
 - 缺点: 转移地址硬件设计复杂。



当采用多路转移方式(断定方式)应注意:

- 1. 直接地址字段的长度,要保证在未出现多路分支时,寻址范围能覆盖整个控制存储器(CM)
- 2. 出现多路分支时,转移地址由微地址转移逻辑产生。微地址转移逻辑的输入来源一般包括:



- 3. 当微地址转移逻辑要进行测试时
- 一般地,对n位的状态标志(或是操作码)进行某一种测试P,最终会相应地对uAR中的n位进行修改,则最多可产生2ⁿ种分支地址。
- 例2 微地址寄存器有6位(μA5-μA0), 当需要修改其内容时,可通过某一位触发器的强置端S将其置"1"。现有三种情况:
- (1)执行"取指"微指令后,微程序按IR的OP字段(IR3-IR0)进行16路分支;
- (2)执行条件转移指令微程序时,按进位标志C的状态进行2路分支;
- (3)执行控制台指令微程序时,按IR4, IR5的状态进行4路分支。 请按多路转移方法设计微地址转移逻辑。

【解】

- 按题意,微程序有三种判别测试,分别为P1, P2, P3。由于修改μA5-μA0内容具有很大灵活性,现分配如下:
- (1)用P1和IR3-IR0修改μA3-μA0;
- (2)用P2和C修改µA0;
- (3)用P3和IR5,IR4修改μA5,μA4。

若修改地址必须在T4时钟的上升沿,则可有:

```
\muA5=P3. IR5. T4;
```

• • • • •

 μ A3=P1.IR3.T4

• • • • •

 μ A0=P1 . IR0 . T4+ P2 . C . T4

例 某机器微地址寄存器有5位(μA4-μA0); 指令系统共包含+、-、*、/4种操作,由指令中操作码IR5、IR4表示。

取指令后,对对IR5、IR4经过P1测试可产生4路分支,分支入口微地址与操作码对应关系如下:

操作	IR5 、IR4	uAR
+	00	01100
_	01	01101
*	10	01110
/	11	01111

③ 若对C进行P2测试,则可能产 生几个去向?

Q:

- ① 请按多路转移方法设计微地址转移逻辑。
- ② 完成取指的 微指令中, 直接地址字 段应设为?

□微指令的格式

- 1. 水平型微指令—在一个微指令周期内,同时给出多个能并行操作的微命令。
 - 全水平型
 - 字段译码型
 - 混合型
- 2. 垂直型微指令—在微指令中设置微操作码字段和地 址码字段,采用微操作码编译法,并由微操作码规 定微指令的功能。

□动态微程序设计

静态微程序设计:微程序设计好后,不再(能)修改;

动态微程序设计:微程序可根据需要再修改。

微程序设计流程总结:

- 1. 确定机器的指令系统
- 2. 确定数据通路结构
- 3. 分析每条指令,画出整个指令系统的CPU周期流程图
- 4. 列明每条微指令对应发出的微命令
- 5. 确定微指令的格式(包括微命令、微地址形成 方式)
- 6. 给每条微指令分配好在CM中的存储单元地址
- 7. 根据4和微命令格式确定操作控制字段;根据6 和微地址形成方式确定顺序控制字段