使用Logisim的单周期MIPS CPU设计文档

0. 综述

本CPU为Logisim实现的单周期CPU,支持的指令集包含 {addu,subu,ori,lw,sw,beq,lui,nop,sll,j,jal,jr,addiu}。为了实现这些功能,CPU主要包含了IFU、GRF、ALU、DM、Ext、Control模块。

一、模块规格

1. IFU模块 (取指单元)

端口定义:

| 端口名 | 方向 | 位宽 | 功能描述 | | |
|--------------------|-------------|--------|------------------|--|--|
| Clk | Input | 1 | 时钟信 号 | | |
| Reset | Input 1 | | 异步复位信号 | | |
| PCSrc | Input | 1 | 是否为分支/跳转指令(1是0否) | | |
| lmm | Imm Input [| | 分支/跳转指令所需的数 | | |
| Instruction Output | | [31:0] | 当前指令 | | |

具体功能:

| 功能 | 描述 |
|-------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 输出下一 条指令 | 在clk上升沿时, ① 当PCSrc为0时, $PC \leftarrow PC + 4$; ② 当PCSrc为1时, $PC \leftarrow PC + 4 + sign_ext(offset 0^2)$ |
| 复位 | reset信号变为1时,PC清零 |

2. GRF模块 (寄存器堆)

端口定义:

| 端口名 | 方向 | 位宽 | 功能描述 |
|-----------|--------|--------|------------------|
| Clk | Input | 1 | 时钟信 号 |
| Reset | Input | 1 | 异步复位信号 |
| WE | Input | 1 | 写使能端 |
| Read1 | Input | [4:0] | 读寄存器编号1 |
| Read2 | Input | [4:0] | 读寄存器编号2 |
| Write | Input | [4:0] | 写寄存器编号 |
| WriteData | Input | [31:0] | 写入数据 |
| RData1 | Output | [31:0] | 读寄存器值1 |
| RData2 | Output | [31:0] | 读寄存器值2 |

具体功能:

| 功能 | 描述 |
|----------|--------------------------------------------------------|
| 复位 | 当reset为1时,所有寄存器的值清零 |
| 读取数 据 | RData1的值是寄存器编号为Read1的寄存器的值; RData2的值是寄存器编号为Read2的寄存器的值 |
| 写入数 据 | 当写使能WE为1时,向编号为Write的寄存器写入WriteData |

3. ALU模块 (算术逻辑单元)

端口定义:

| 端口名 | 方向 | 位宽 | 功能描述 | |
|--------|--------|--------|----------|--|
| А | Input | [31:0] | 输入数据1 | |
| В | Input | [31:0] | 输入数据2 | |
| ALUOp | Input | [2:0] | 选择ALU功能 | |
| Shamt | Input | [4:0] | 左移位数 | |
| Zero | Output | 1 | 运算结果是否为0 | |
| Result | Output | [31:0] | 运算结果 | |

具体功能:

| 功能 | 描述 |
|--------|-----------------------------------------------|
| 逻辑左移 | ALUOp=3'b0, Result=B< <shamt< td=""></shamt<> |
| 与 | ALUOp=3'b001,Result=A B |
| 或 | ALUOp=3'b010,Result=A&B |
| 减 (比较) | ALUOp=3'b011,Result=A-B; 若A==B,Zero=0 |
| 巾 | ALUOp=3'b100,Result=A+B |

4. DataMemory模块

端口定义:

| 端口名 | 方向 | 位宽 | 功能描述 | |
|-------|--------|--------|--------|--|
| Clk | Input | 1 | 时钟信号 | |
| Reset | Input | 1 | 异步复位信号 | |
| WE | Input | 1 | 写使能信号 | |
| Addr | Input | [4:0] | 写入地址 | |
| WD | Input | [31:0] | 写入数据 | |
| RD | Output | [31:0] | 读取数据 | |

具体功能:

| 功能 | 描述 |
|------|-------------------------------------|
| 复位 | Reset 为 1 时,数据清 0 |
| 写入数据 | 当时钟上升沿时,如果写使能信号WE有效,就将WD写入到地址为Addr处 |
| 读取数据 | RD为地址Addr处的数据的值 |

5. Ext (数据扩展器)

端口定义:

| 端口名 | 方向 | 位宽 | 功能描述 | |
|---------|--------|--------|-----------|--|
| lmm16 | Input | [15:0] | 输入的16位立即数 | |
| EXtCtrl | Input | [1:0] | 控制信号 | |
| lmm32 | Output | [31:0] | 扩展结果 | |

具体功能:

| 功能 | 描述 |
|---------|------------------------------------------|
| 0扩展 | <pre>Imm32={{16{0}}},Imm16}</pre> |
| 符号扩展 | <pre>Imm32={{16{Imm16[15]}},Imm16}</pre> |
| 把数加载到高位 | Imm32={Imm16,{16{0}}} |
| 1扩展 | <pre>Imm32={{16{1}}},Imm16}</pre> |

二、控制信号

1. 指令编码

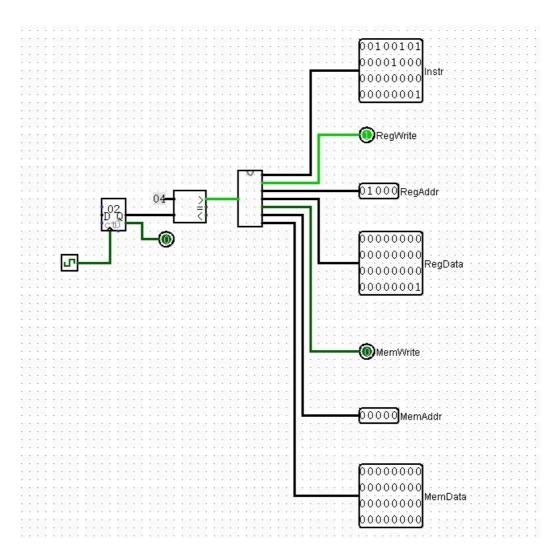
| | addu | subu | ori | lw | sw | beq | lui | sII |
|------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| ор | 000000 | 000000 | 001101 | 100011 | 101011 | 000100 | 001111 | 000000 |
| func | 100001 | 100011 | n/a | n/a | n/a | n/a | n/a | 000000 |

2. 控制信号真值表

| | RegDst | RegWrite | EXTCtrl | ALUSrc | ALUOp | WE | MemToReg | Branch |
|------|--------------------|------------|-----------|----------------------------|-----------|-------------------|---------------|--------------|
| 作用 | MUX选 择写回 寄存器 | GRF写使 能 | 扩展器 控制 | MUX选 择ALU 端口B的 输入 | ALU功 能 | DM 写 使 能 | MUX选择写 回数据 | 是否是 beq指令 |
| addu | 1 | 1 | x | 0 | 3'b100 | 0 | 0 | 0 |
| subu | 1 | 1 | Х | 0 | 3'b011 | 0 | 0 | 0 |
| ori | 0 | 1 | 00 | 1 | 3'b010 | 0 | 0 | 0 |
| lw | 0 | 1 | 01 | 1 | 3'b100 | 0 | 1 | 0 |
| SW | × | 0 | 01 | 1 | 3'b100 | 1 | х | 0 |
| beq | Х | 0 | Х | 0 | 3'b011 | 0 | х | 1 |
| lui | 0 | 1 | 10 | 1 | 3'b100 | 0 | 0 | 0 |
| nop | × | 0 | Х | × | × | 0 | х | 0 |

三、测试CPU

1. 测试电路



2. 测试集

```
$t0, $zero, 1 # t0=1
   ori
                   $t1, $zero, 2 # t1=2
   ori
                   $t3, $zero, 4 # t3=4
   ori
                   $t2, $t0, 1
   ori
                                 # t2=1
                   $t2, 8($zero)
   SW
                   $t1, 12($zero)
   SW
                   $t2, 8($t3)
   lw
                                 # t2=2
   eq:
1.
                   $t1, 8($zero) # t1=1
   lw
                   $t4, $t1, $t0 # t4=2
   addu
                   $1, $1, $t1
   addu
                                 # $1=1
                   $1, 4($zero)
   SW
                   $2, 4($zero)
   lw
                                # $2=1
                   $t4, $t0, eq # not equal
   beq
                   $t4, $t4, 1 # t4=1
   subu
                   $t4, $t0, eq # equal
   beq
```

复合指令,主要用于观测指令能否正常运行。运行过程中寄存器堆中的寄存器是否正确存入数据,DM是否正确储存值,PC是否如预期跳转(-6和-10)

```
$t1, $0, 32
ori
        $t2, $0, 0
ori
        $t0, $0, 0
ori
nop
nop
for_begin:
        $t0, $t1, for_end
beg
        $t0, 0($t2)
SW
        $50, $0, 4
ori
        $t2, $t2, $s0
addu
        $50, $0, 1
ori
        $t0, $s0, $t0
addu
        $0, $0, for_begin
beq
for end:
nop
nop
```

期望: DM中地址0~31分别填入0~31

3.

```
# test ori
ori $a0, $0, 123
ori $a1, $a0, 456

# test Lui
lui $a2, 123
lui $a3, 0xffff
ori $a3, $a3, 0xffff # $a3 = -1

#test add
add $s0, $a0, $a2 # ++
add $s1, $a0, $a3 # +-
add $s2, $a3, $a3 # --

# test sw
ori $t0, $0, 0x0000
sw $a0, 0($t0)
sw $a1, 4($t0)
sw $a2, 8($t0)
sw $a3, 12($t0)
sw $s0, 16($t0)
sw $s2, 24($t0)

# test Lw
lw $a0, 0($t0)
lw $a1, 12($t0)
sw $a0, 28($t0)
sw $a1, 32($t0)
```

```
# test beq
ori $a0, $0, 1
ori $a1, $0, 2
ori $a2, $0, 1
beq $a0, $a1, ne
beq $a0, $a2, eq

ne:
sw $a0, 36($t0)
eq:
sw $a1, 40($t0)
```

```
# test sll,j
ori $t0, $0, 3
nop
test:
4. sll $t0, $t0, 2
nop
sll $t1, $t0, 2
nop
j test
```

四、思考题

1. 现在我们的模块中IM使用ROM, DM使用RAM, GRF使用Register,这种做法合理吗? 请给出分析,若有改进意见也请一并给出。

IM使用ROM在现阶段合理,因为在logisim中可以直接导入数据。但实际应用中,ROM大多用于BIOS存储器,图形卡、硬盘控制器等,向指令这样不是一成不变的需要经常改写,因此用的是RAM。DM使用RAM,GRF使用Register是合理的。

2. 事实上, 实现nop空指令, 我们并不需要将它加入控制信号真值表, 为什么? 请给出你的理由。

nop指令为 32'b0,相当于在IFU中没有加载指令时的状态。此时的寄存器堆写使能端、数据存储器写使能端都是0,其他信号如何都不会对寄存器堆与数据存储器的值进行修改。因此不会造成影响,无需将它加入控制信号真值表。 [`s11 \$0,\$0,0 对应的指令码是 0x0000_0000, 也被认为是 NOP(空操作指令)。若指令集支持 s11,便无需将 nop 加入控制信号真值表

3. 上文提到,MARS不能导出PC与DM起始地址均为0的机器码。实际上,可以通过为DM增添片选信号,来避免手工修改的麻烦,请查阅相关资料进行了解,并阐释为了解决这个问题,你最终采用的方法。

片选信号是选定芯片的信号。 . text base address 为 0x00003000 , 我们需要判断地址前16位是否为 0x0003 。

4. 除了编写程序进行测试外,还有一种验证CPU设计正确性的办法——形式验证。 **形式验证**的含义是根据某个或某些形式规范或属性,使用数学的方法证明其正确性或非正确性。请搜索"形式验证 (Formal Verification)"了解相关内容后,简要阐述相比于测试,形式验证的优劣之处。

形式验证优点:

- 形式验证的方法有等价性检查、模型检查、定理证明等,可以覆盖所有可能的输入情况下检查是否与给定的规范一致,覆盖率达到了100%。而软件测试只能证明在当前数据集的输入下,输出与给定规范一致,并不代表被测程序绝对正确。
- 形式验证的验证时间短,可以很快发现和改正电路设计中的错误,可以缩短设计周期。形式验证的验证时间短,可以很快发现和改正电路设计中的错误,可以缩短设计周期。

缺点:

• 相较于测试,形式验证更为复杂,并且有一定的限制。