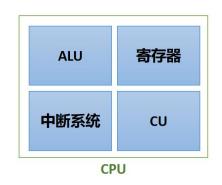
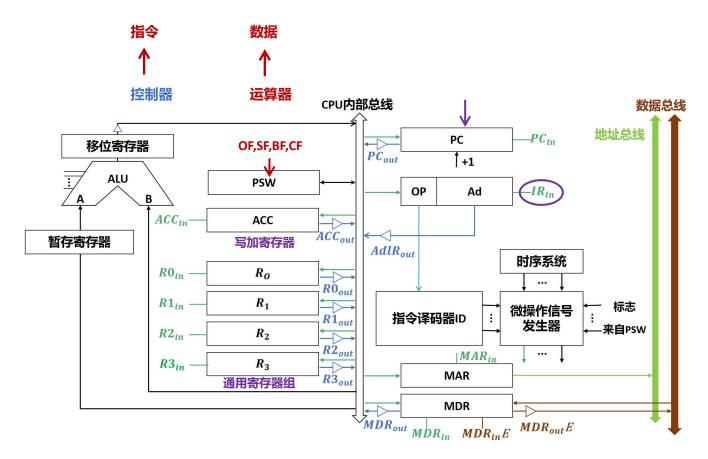
计组第五章 知识点串讲笔记

- ①了解 CPU 内部有哪些东西?
- ②一条指令执行的过程
- ③两种控制方式 (硬布线和微程序)
- ④如何加快指令执行(流水线技术)

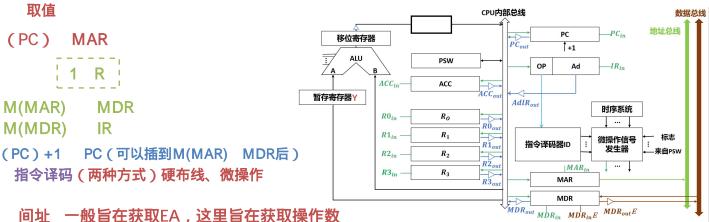
①了解 CPU 内部有哪些东西?





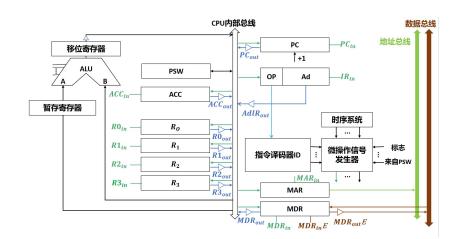
②一条指令执行的过程 (Add (R₀), R₁)





(R₀) MAR M(MAR) MDR (MDR) Y(暂存器)

执行



(R1) +(Y) Z (Z) MDR (MDR) M(MAR)

关于1 R 是否属于微操作

1 W是否属于微操作?偏向不是。因为这里本质是控制信号, 没有涉及数据的流动,但有的地方认为是的,所以根据题目来!

搞明白一条指令分为哪几个阶段? 每个阶段可以做什么后, 下一步我们要把每个阶段的微操作序列进一步细分, 分为多个节拍

安排微操作时序——取指周期



M(MAR)→MDR,从主存取数据,用时较长,因此必须一个时钟周期才能保证微操作的完成。 MDR→IR 是CPU内部寄存器的数据传送,速度很快,因此在一个时钟周期内可以紧接着完成 OP(IR)→ID,也就是可以一次用时发出两个微命令。

以访存作为切割点,切出不同的节拍。

间址

 (R_0) MAR M(MAR) MDR (MDR) Y

执行

 $(R_1) + (Y) Z$ (Z) MDR(MDR) M(MAR)

[1 W

思考:上述微操作都是如何实现的? 控制信号!

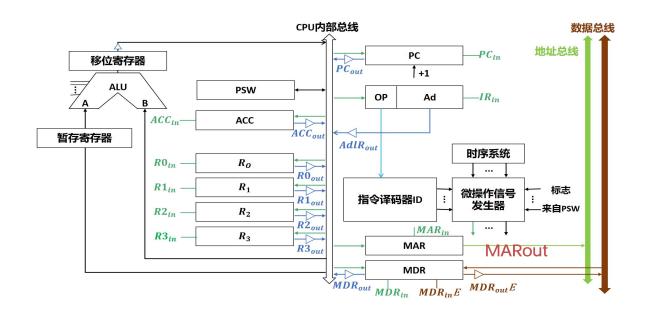
取指 有效控制信号 TO (PC) MAR Pcout, MARin

T1 M(MAR) MDR MemR, MARout, MDRinE

T1 (PC)+1 PC

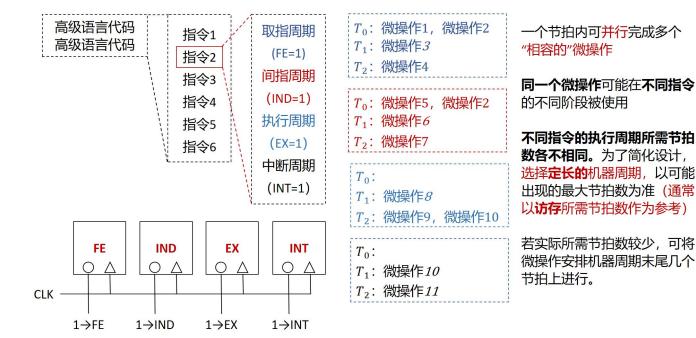
T2 (MDR) IR

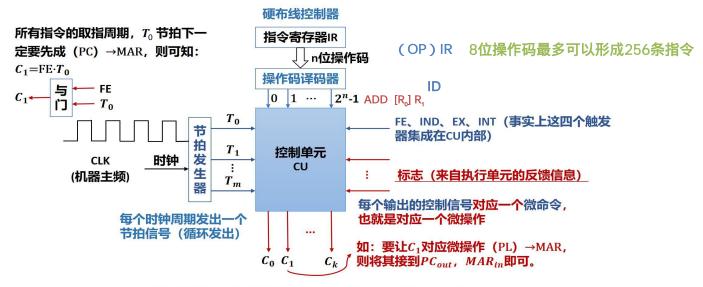
T3 OP(IR) ID (硬布线控制下) IRont, IDin



这种控制信号来自于 CU (控制单元) cu的控制信号线接在不同的三态门上, 当发出高电平信号时,三态门就导通,进而控制数据流进该部件

cu "说什么",执行部件就"做什么",因此我们称之为"微命令"





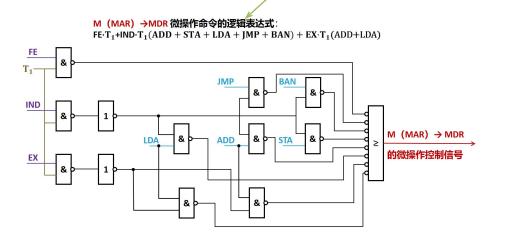
根据:指令操作码,目前的机器周期,节拍信号,机器状态条件,即可确定现在这个节拍下应该发出哪些微命令。

取指

TO (PC) MAR
T1 M(MAR) MDR
T1 (PC)+1 PC
T2 (MDR) IR
T3 OP(IR) ID

组合逻辑

C₁=FE·T₀(任意指令) C, 信号线

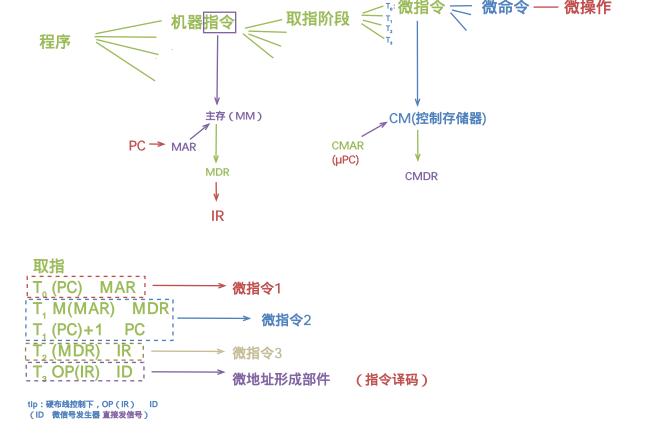


是电路的数字化表示

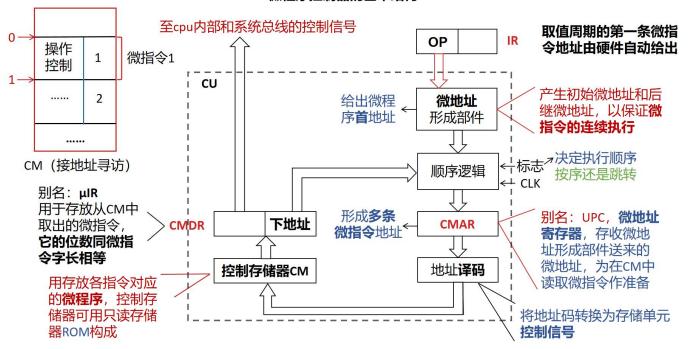
根据 指令操作码,目前的机器周期,<mark>节拍信号</mark>,机器状态条件,即可确定 现在这个节拍下应该发出哪些"微命令"



物理上,每个阶段都对应一个微程序



微程序控制器的基本结构



这里容易绕晕的点! 注意T2阶段时,才有(MDR) IR, 所以最开始IR是空的

T3阶段时,OP(IR)才发挥作用 此时我们得到下个阶段(间址/执行)的微程序首地址 (硬件自动给出微指令1(PC MAR)的地址)

T_o PC MAR

T, Ad(MDR) CMAR

T_a M(MAR) MDR

T_a (PC)+1 PC

T₃ Ad(CMDR) CMAR

 T_{A} (MDR) IR

T₄ (OP)IR 微地址形成部件

T_。微地址形成部件 CMAR