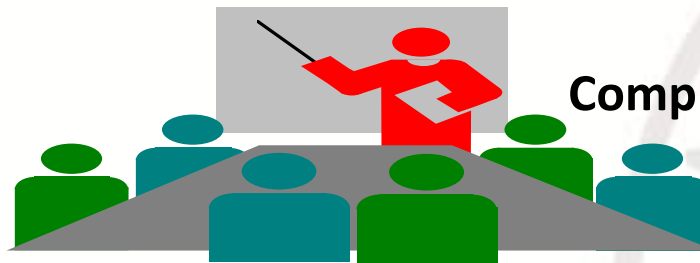




浙江大学
ZHEJIANG UNIVERSITY



Computer Organization & Design

Computer Organization & Design 实验与课程设计

实验十二

多周期CPU指令扩展设计

施青松

Asso. Prof. Shi Qingsong

College of Computer Science and Technology, Zhejiang University

zjsqs@zju.edu.cn

Course Outline





实验目的

1. 复杂时序电路实现
2. 学习CPU优化思想
3. 个性化设计探索
4. 测试方案的设计
5. 测试程序的设计



实验环境

□ 实验设备

1. 计算机（Intel Core i5以上，4GB内存以上）系统
2. Spartan-3 Starter Kit Board/Sword开发板
3. Xilinx ISE14.4及以上开发工具

□ 材料

无



Course Outline



1. 指令集优化：扩展多周期CPU指令集

- 不少于下列指令

- R-Type: add, sub, and, or, xor, nor, slt, srl*, jr, jalr, eret*;

- I-Type: addi, andi, ori, xori, lui, lw, sw, beq, bne, slti

- J-Type: J, Jal;

- 鼓励个性化设计

- 必需兼容基本指令集

2. 设计CPU功能测试方案和测试例程

- 测试方案与测试程序

- 演示程序：简单有意义的DEMO

- Project的简化版



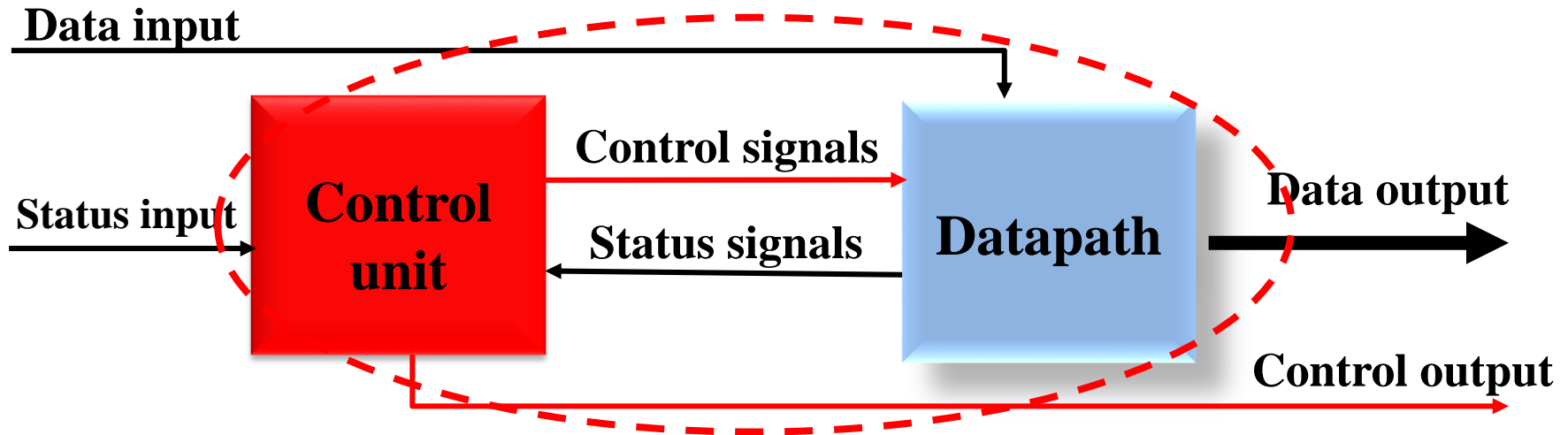
Course Outline



CPU organization

□ Digital circuit

- General circuits that controls logical event with logical gates -
-Hardware

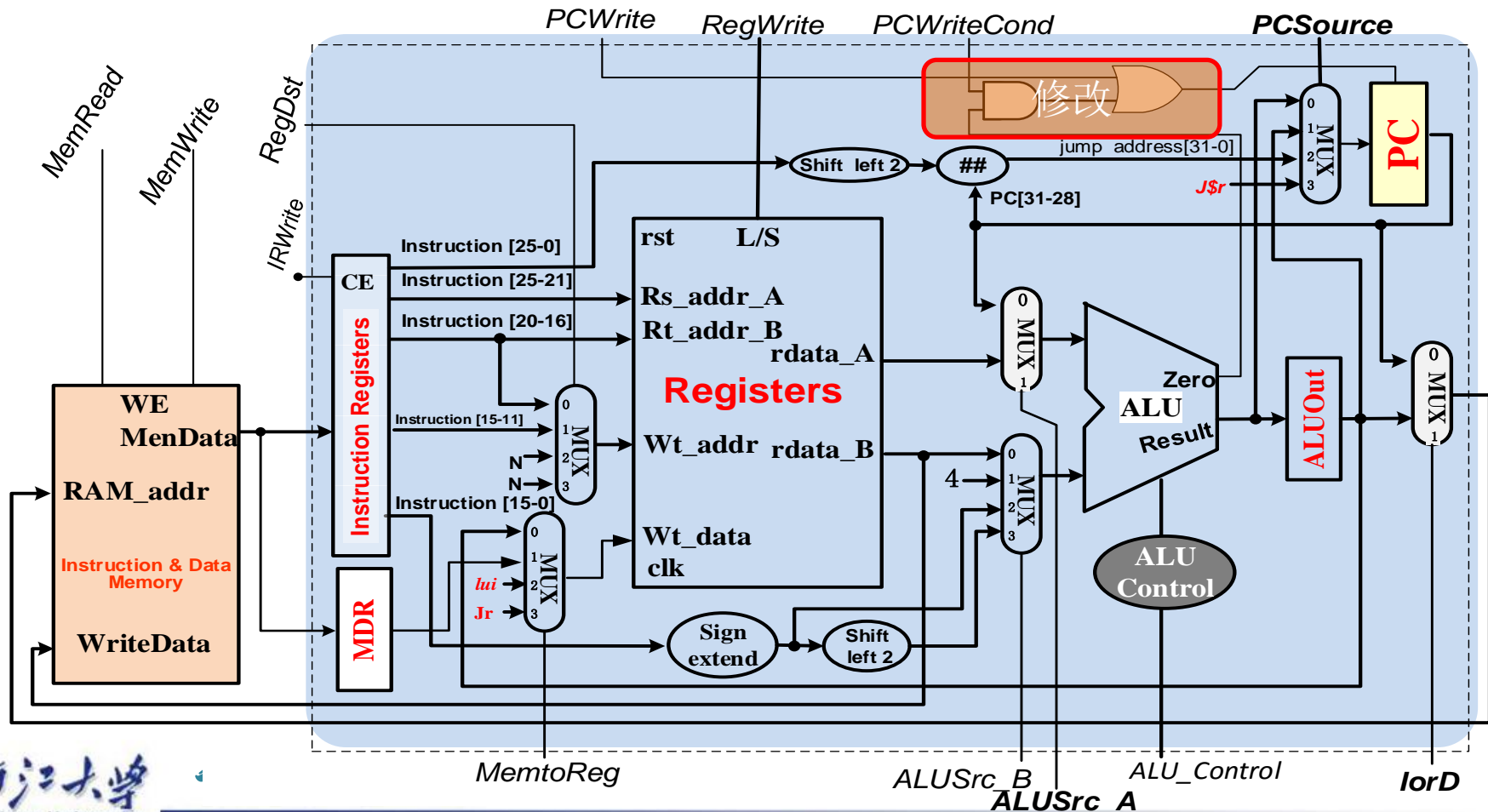


□ Computer organization

- Special circuits that processes logical action with instructions
-Software

多周期数据通路结构：兼容9-23+指令

- 找出指令的通路：5+1个MUX
- 增加或修改了什么通道？



实验十的数据通路模块: **M_datapath**



□ 重要信号

■ 已经预留了Branch

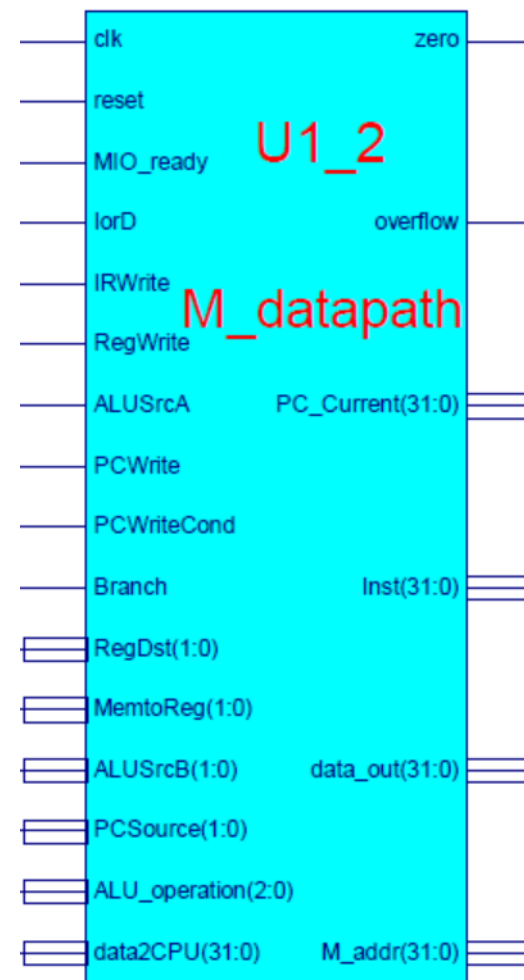
- Branch: $=1 \rightarrow \text{beq}$; $=0 \rightarrow \text{bne}$
- 条件指令指示: PCWriteCond

■ 预留通道控制信号

- **MemtoReg(1:0)**: 四选一实验十只用了2路
- **RegDst(1:0)**: 四选一实验十只用了2路
- **PCSource(1:0)**: 四选一实验十只用了3路

■ 其他信号

- Inst_R: 指令寄存器输出
- PC_Current: 当前PC(PC+4)
- M_addr: 存储器地址



数据通路接口参考- M_datapath.v



```
module      M_datapath(input clk,
                      input reset,
                      input MIO_ready,           //外部输入=1
                      input IorD,
                      input IRWrite,
                      input[1:0] RegDst,         //预留到2位
                      input RegWrite,
                      input[1:0] MemtoReg,       //预留到2位
                      input ALUSrcA,
                      input[1:0] ALUSrcB,
                      input[1:0] PCSrc,         //4选1控制
                      input PCWrite,
                      input PCWriteCond,
                      input Branch,
                      input[2:0] ALU_operation,

                      output[31:0] PC_Current,
                      input[31:0] data2CPU,
                      output[31:0] Inst,
                      output[31:0] data_out,
                      output[31:0] M_addr,
                      output zero,
                      output overflow
                      );

endmodule
```

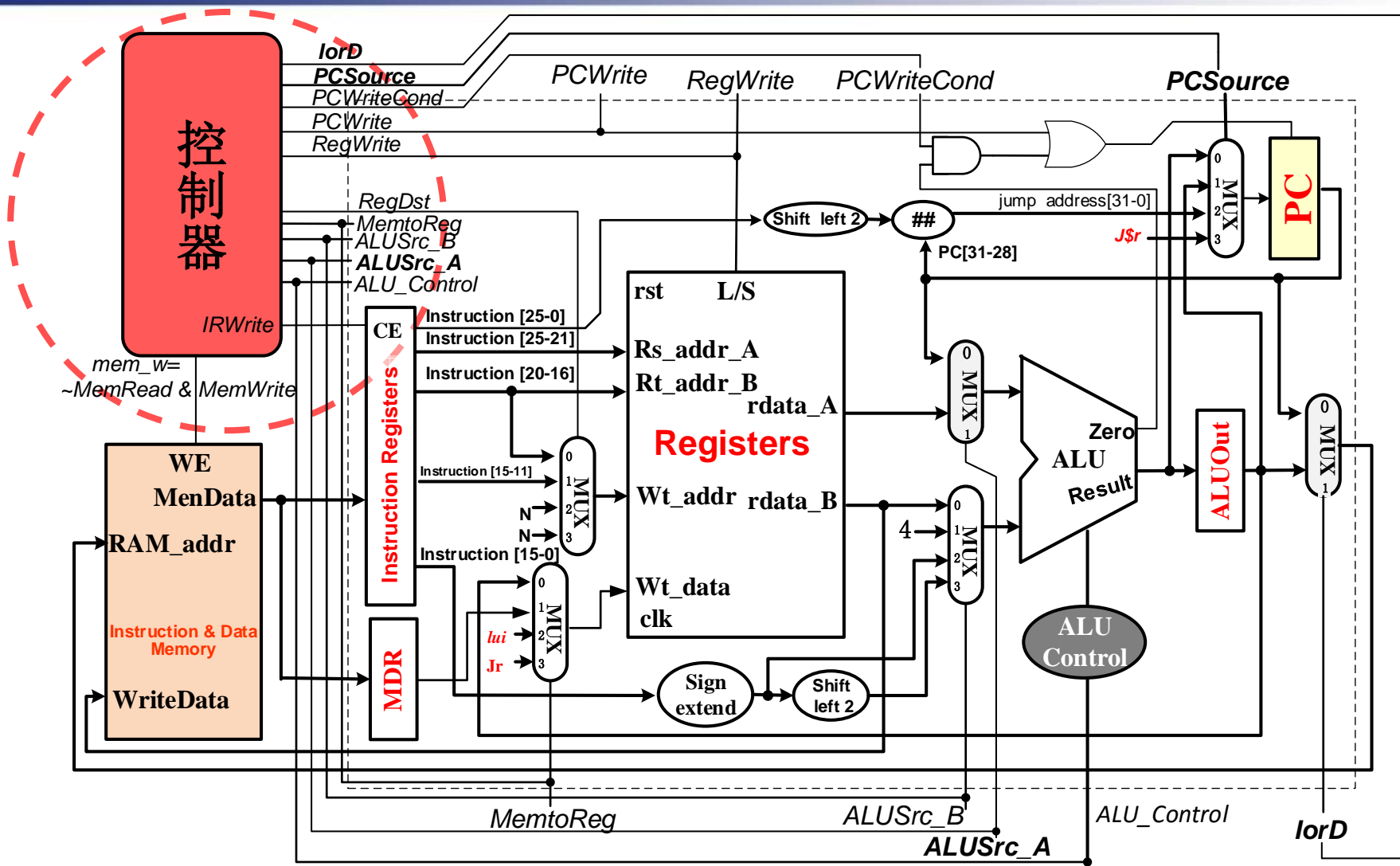


多周期控制信号定义：

□ 兼容实验十基本多周期通路与控制

信号	源数目	功能定义	赋值0时动作	赋值1时动作
ALUScrA	?	ALU端口A输入选择		
ALUSrc_B(1:0)	?	ALU端口B输入选择		
RegDst(1:0)	?	寄存器写地址选择		
MemtoReg(1:0)	?	寄存器写入数据选择		
IorD	?	指令或数据地址选择		
PCSource	?	Next-PC指针选择		
PCWriteCond	?	条件指令指示	请填写信号赋值时 对应操作	
Branch	?	Beq、Bne指示		
RegWrite	-	寄存器写控制		
MemWrite	-	存储器写控制		
MemRead	-	存储器读控制		
.....	?	个性化设计新增(需修改电路符号sym)		
ALU_Control	000- 111	3位ALU操作控制	参考表 Exp04	Exp04

控制器与控制对象

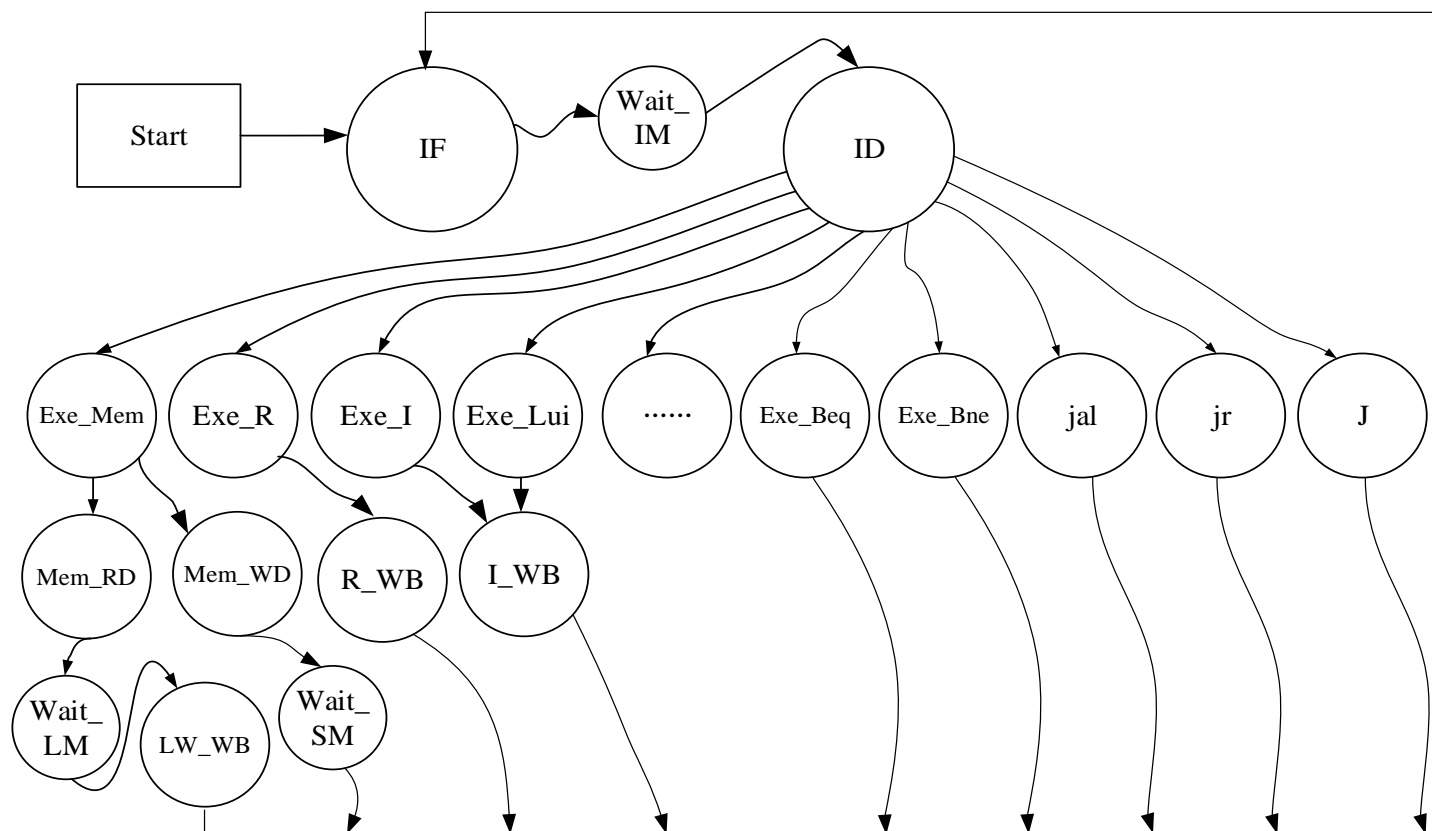


18+指令的状态机：根据设计指令画出

asking the students to complete the corresponding state truth table



□ 根据数据通路设计所有指令状态机



分析指令控制状态机填入下表:参考实验11



状态	0000	0001	0010	0011	0100	0101	0110	0111	1000	1001	增加			
输出信号	IF	ID	MEN-Ex	MEN-RD	LW_WB	MEM_W	R_Exc	R_WB	Beq_Exc	J	
PCWrite														
PCWriteCond														
IorD														
MemRead														
MemWrite														
IRWrite														
MemtoReg1														
MemtoReg0														
PCSource1														
PCSource0														
ALUSrcA														
ALUSrcB1														
ALUSrcB0														
RegWrite														
RegDst1														
RegDst0														
Branch														
ALU_operation														
MEM_IO														
.....														

请分析完成输出信号真值表

九条指令的状态真值表参考

Outputs	Input values (S[3-0])									
	0000	0001	0010	0011	0100	0101	0110	0111	1000	1001
PCWrite	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1
PCWriteCond	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
lorD	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0
MemRead	建议直接输出存储器写控制信号: <code>men_w</code>									0
MemWrite										0
IRWrite	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MemtoReg	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
PCSource1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
PCSource0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
ALUOp1	建议直接输出ALU控制信号: <code>ALU_operation</code>									
ALUOp0										
ALUSrcB1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0
ALUSrcB0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0
ALUSrcA	0	0	1	0	0	0	1	0	1	0
RegWrite	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0
RegDst	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0



控制器实现

□ 控制器实现方案

- 指令实现建议采用一级译码方案
 - 主控制器直接输出ALU_operation
 - ALU译码电路仍可调用单周期设计模块

□ 状态机实现方法

- 建议根据状态表HDL直接描述：
 - 与实际工程设计一样，便于优化与扩展
 - 建议输出信号与状态机分离描述
 - 结构清楚
 - HDL直接描述
- 注意：状态机与输出信号混合描述有一个时钟的差异



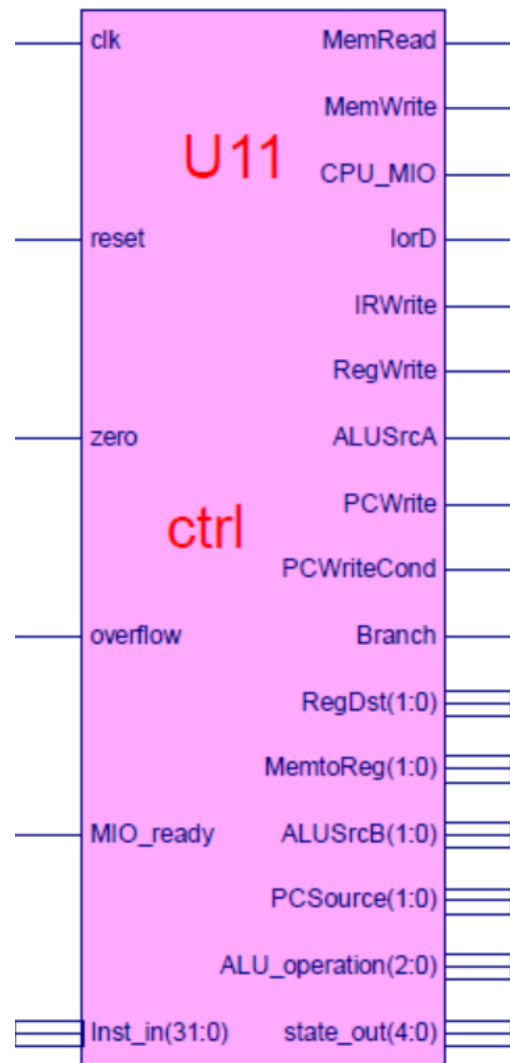
多周期控制器：ctrl

□ 重要信号：兼容实验11

- 已经预留了Branch
 - Branch: =1→beq; =0→bne
 - 条件指令指示: PCWriteCond
- 预留通道控制信号
 - **MemtoReg(1:0)**: 四选一实验十只用了2路
 - **RegDst(1:0)**: 四选一实验十只用了2路
 - **PCSource(1:0)**: 四选一实验十只用了3路

□ 其他信号

- MIO_ready: 外设就绪
 - =0 CPU等待; =1 CPU正常运行
 - 本实验恒等于1
- CPU_MIO: CPU访问存储器指示
- Inst_R: 指令寄存器输出
- PC_Current: 当前PC(PC+4)
- M_addr: 存储器地址
- State_out: 状态编码, 用于测试





兼容实验十的控制器接口- ctrl.v

```
module ctrl(input clk,
            input reset,
            input [31:0] Inst_in,
            input zero,
            input overflow,
            input MIO_ready,           //外部输入=1
            output reg MemRead,
            output reg MemWrite,
            output reg [2:0] ALU_operation, //ALU_Control
            output [4:0] state_out,

            output reg CPU_MIO,
            output reg IorD,
            output reg IRWrite,
            output reg [1:0] RegDst,      //实验十预留到2位
            output reg RegWrite,
            output reg [1:0] MemtoReg,    //实验十预留到2位
            output reg ALUSrcA,
            output reg [1:0] ALUSrcB,
            output reg [1:0] PCSource,
            output reg PCWrite,
            output reg PCWriteCond,
            output reg Branch
);

endmodule
```

U3-存储器初始化数据文档: mem.coe

代码与数据共存



```
memory_initialization_radix=16;
```

```
memory_initialization_vector=
```

```
3c03f000, 2014003f, 3c088000, 00632020, 20020001, 00000827, 00205020, 20070003, 00e73827, 20067fff,
00008820, 200502ab, ac650000, 20120002, ac600004, 8c650000, 00a52820, 00a52820, ac650000, ac660004,
3c0dffff, 8c650000, 00a52820, 00a52820, ac650000, 8c650000, 00a52824, 21ad0001, 11680015, 8c650000,
20120018, 00b25824, 11600005, 1172000a, 20120008, 1172000b, ac890000, 08000015, 11410001, 0800002a,
00005027, 014a5020, ac8a0000, 08000015, 8e2902a0, ac890000, 08000015, 8e290260, ac890000, 08000015,
3c0dffff, 014a5020, 01425025, 22310004, 02348824, 21290001, 11210001, 0800003b, 21290005, 8c650000,
00a55820, 016b5820, ac6b0000, ac660004, 8c650000, 00a5824, 1168ffffd, 0800001d, 00000000, 00000000,
00000000, 00000000, 00000000, 00000000, 00000000, 00000000, 00000000, 00000000, 00000000, 00000000,
.....
.....
```

代码区: 地址从00000000开始

```
f0000000, 000002AB, 80000000, 0000003F, 00000001, FFFF0000, 0000FFFF, 80000000, 00000000, 11111111,
22222222, 33333333, 44444444, 55555555, 66666666, 77777777, 88888888, 99999999, aaaaaaaa, bbbbbbbb,
cccccccc, dddddddd, eeeeeeee, ffffffff, 557EF7E0, D7BDFBD9, D7DBFDB9, DFCFFCFB, DFCFBFFF, F7F3DFFF,
FFFFDF3D, FFFF9DB9, FFFFBCFB, DFCFFCFB, DFCFBFFF, D7DB9FFF, D7DBFDB9, D7BDFBD9, FFFF07E0, 007E0FFF,
03bdf020, 03def820, 08002300;
```

数据区: 地址起始需要约定

Course Outline





设计工程：OExp12-MSOC

◎扩展多周期CPU不少于下列指令

R-Type: add, sub, and, or, xor, nor, slt, srl*, jr, jalr, eret;

I-Type: addi, andi, ori, xori, lui, lw, sw, beq, bne, slti

J-Type: J, Jal*;

◎集成替换验证通过的新CPU

☞ 替换实验11(Exp11)中的ctrl模块

☞ 替换实验11(Exp11)中的M_Datapath模块

☞ 顶层模块沿用Exp11

○ 模块名: OExp11_MCPU/MSOC.sch

◎测试扩展后的CPU功能

☞ 设计测试程序(MIPS汇编)测试



多周期CPU扩展设计

数据通路与控制器的设计



设计要点

◎ 设计指令扩展后的多周期CPU数据通路

- ⌚ 根据实验11的数据通路做兼容修改
- ⌚ 实现数据通路并仿真验证数据通路

◎ 设计指令扩展后的多周期CPU控制器

- ⌚ 根据新数据通路及指令执行流程设计状态图
- ⌚ 根据状态图完成状态真值表和输出信号真值表
- ⌚ 根据状态表实现控制器和输出电路
 - ⊙ 直接HDL结构化描述实现
- ⌚ 仿真测试控制器模块

◎ 集成替换验证后的控制器模块

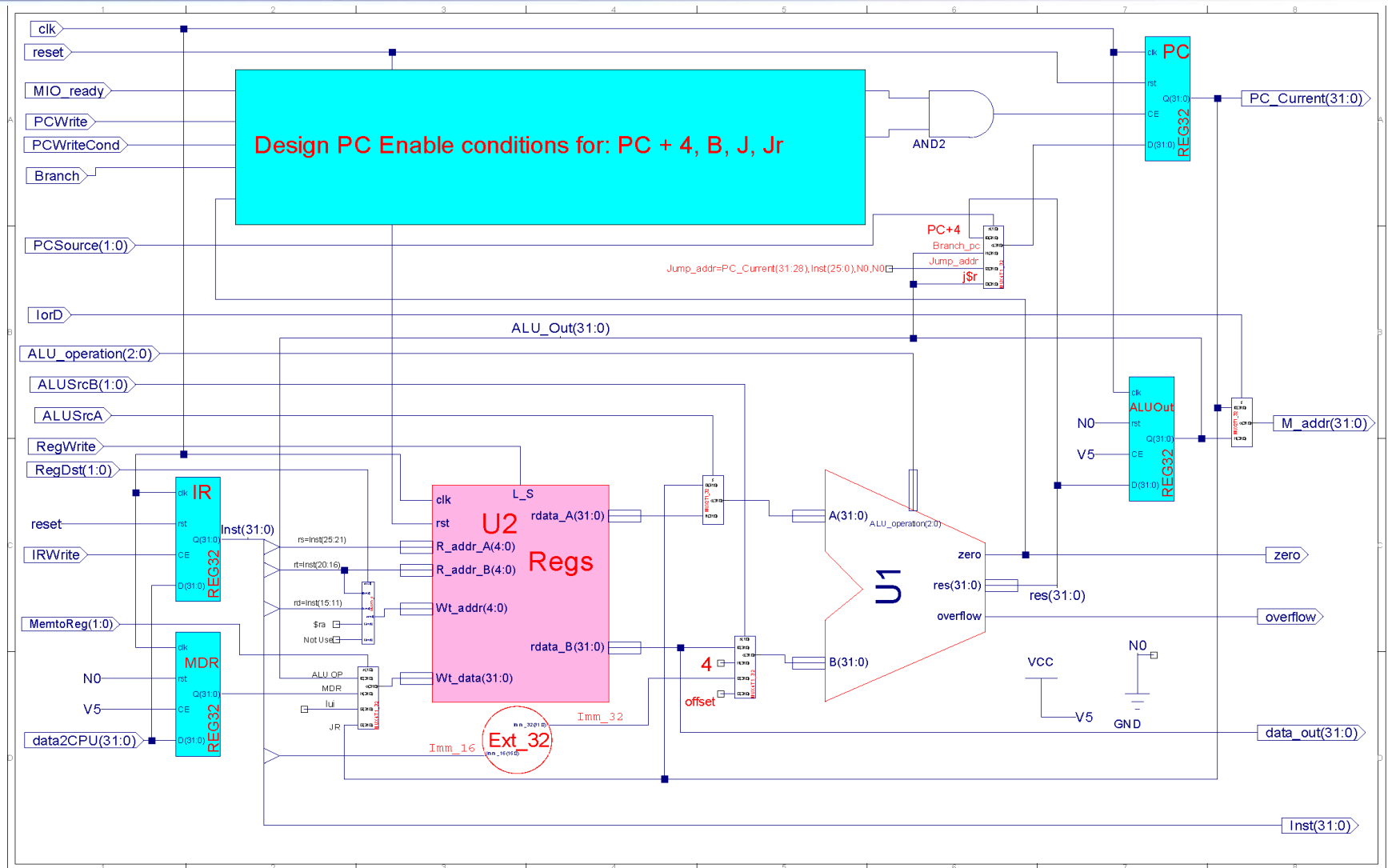
- ⌚ 替换实验11(Exp11)中的ctrl.v模块
- ⌚ 顶层模块延用Exp11: 模块名: OExp11_MCPU.v

◎ 测试控制器模块

- ⌚ 设计测试程序(MIPS汇编)测试:
- ⌚ OP译码测试: R-格式、访存指令、分支指令, 转移指令



指令扩展后M_Datapath参考设计





23条指令的状态真值表-仅供参考

输入 $Q_n, Q_{n-1}, Q_{n-2}, Q_{n-3}$ (当前状态—现态)

输出控制信号	0000	0001	0010	0011	0100	0101	0110	0111	1000	1001	1010	1011	1100	1101	1110	1111
	IF	ID	Mem_Ex	Mem_RD	LW_WB	Mem_WD	R_Exec	R_WB	Br_Exec	J	I_Exec	I_WB	Lui_WB	Bne_Exec	Jr	Jal
PCWrite	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	1
PCWriteCond	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0
IorB	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MemRead	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MemWrite	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
IRWrite	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MemtoReg1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1
MemtoReg0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
PCSource1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1
PCSource0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
ALUSrcB1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	1
ALUSrcB0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	1
ALUSrcA	0	0	1	1	0	1	1	1	1	0	1	1	0	1	1	0
RegWrite	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	1	0	0	1
RegDst1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
RegDst0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0
MemV-IO	1	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ALUOp1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
ALUOp0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	1	0	0
	12821	00060	00050	06001	00208	05001	00010	0001a	08090	10160	00050	00058	00468	08090	10010	1076c

首先完成状态真值表，然后设计状态机
由于信号定义和指令状态机划分不同结果也会不同



控制器HDL直接描述结构

□ 主控制器状态机描述结构

```
parameter IF = 5'b00000, ID=5'b00001, EX_R= 5'b00010, EX_Mem=5'b00011, EX_I= 5'b00100,
Lui_WB=5'b00101, EX_beq=5'b00110, EX_bne= 5'b00111, EX_jr= 5'b01000, EX_JAL=5'b01001,
Exe_J = 5'b01010, MEM_RD=5'b01011, MEM_WD= 5'b01100,
WB_R= 5'b01101, WB_I=5'b01110, WB_LW=5'b01111, Error=11111;
parameter AND=3'b000, OR=3'b001, ADD=3'b010, SUB=3'b110,
NOR=3'b100, SLT=3'b111, XOR=3'b011, SRL=3'b101;
`define CPU_ctrl_signals {PCWrite, PCWriteCond, IorD, MemRead, MemWrite, IRWrite, MemtoReg, PCSource,
ALUSrcB, ALUSrcA, RegWrite, RegDst, CPU_MIO, .....}
```

```
always @ (posedge clk or posedge reset)begin
```

状态机

.....

```
end
```

```
always @* begin
```

..... 输出变量(信号)描述

数据通路控制(含ALU)

..... ALU操作控制描述

```
end
```



状态机转换描述

```
always @ (posedge clk or posedge reset)
  if (reset==1) state <= IF;
  else
    case (state)
      IF: if(MIO_ready) state <= ID;
        else state <= IF;
      ID: case (Inst_in[31:26])
          6'b000000: state <= state <= EX_R;    //R-type OP
          6'b100011: state <= EX_Mem;           //Lw
          .....
          6'b000100: state <= EX_beq;           //Beq
          6'b000101: state <= EX_bne;           //Bne
          .....
        default: state <= Error;
      endcase
    Mem_Ex:begin
      .....
    Error: state <= Error;
    default: state <= Error;
  endcase
```



□ 输出变量(信号)描述: 指令扩展后value需要重新定义值

```
always @ * begin
```

```
  case(Q)
```

```
    //state
```

```
    IF:      begin `CPU_ctrl_signals = value0; ALU_operation = ADD; end
```

```
    ID:      begin `CPU_ctrl_signals = value1; ALU_operation = ADD; end
```

```
    EX_Mem:  begin `CPU_ctrl_signals = value2; ALU_operation = ADD; end
```

```
    EX_R:    begin `CPU_ctrl_signals = value6;
```

```
      case (Inst_in[5:0])
```

```
        6'b100000: ALU_operation = ????
```

```
        6'b100010: ALU_operation = ????
```

```
        .....
```

```
        default:   ALU_operation <= ADD;
```

```
      endcase
```

```
    end
```

```
    MEM_RD:  begin `CPU_ctrl_signals = value3; ALU_operation = ADD; end
```

```
    WB_LW :  begin `CPU_ctrl_signals = value4; ALU_operation = ADD; end
```

```
    .....
```

```
    default:  begin `CPU_ctrl_signals = value0; ALU_operation = ADD; end
```

```
  endcase
```

R-Type



状态EX_R时ALU操作译码描述参考

□ R格式指令ALU译码参考描述

```
EX_R: begin `CPU_ctrl_signals = value6;  
      case (Inst_in[31:26])                                //R-type OP  
        6'b100000: ALU_operation <= ? ;  
        6'b100010: ALU_operation <= ?;  
        6'b100100: ALU_operation <= ?;  
        6'b100101: ALU_operation <= ?;  
        6'b100111: ALU_operation <= ?;  
        6'b101010: ALU_operation <= ?;  
        6'b000010: ALU_operation <= ?;                //SP3 shfit 1bit right  
        6'b000000: ALU_operation <= ?;  
        6'b001000: ALU_operation <= ADD; //Jr  
        default:    ALU_operation <= ADD;  
      endcase  
    end
```

□ 输出信号与状态时序

- 输出信号若与状态机合并描述有一个时钟差



多周期CPU扩展实现

集成替换

控制器集成替换

□ 集成替换

- 仿真正确后替换Exp11工程中的
 - 数据通路模块、控制器模块

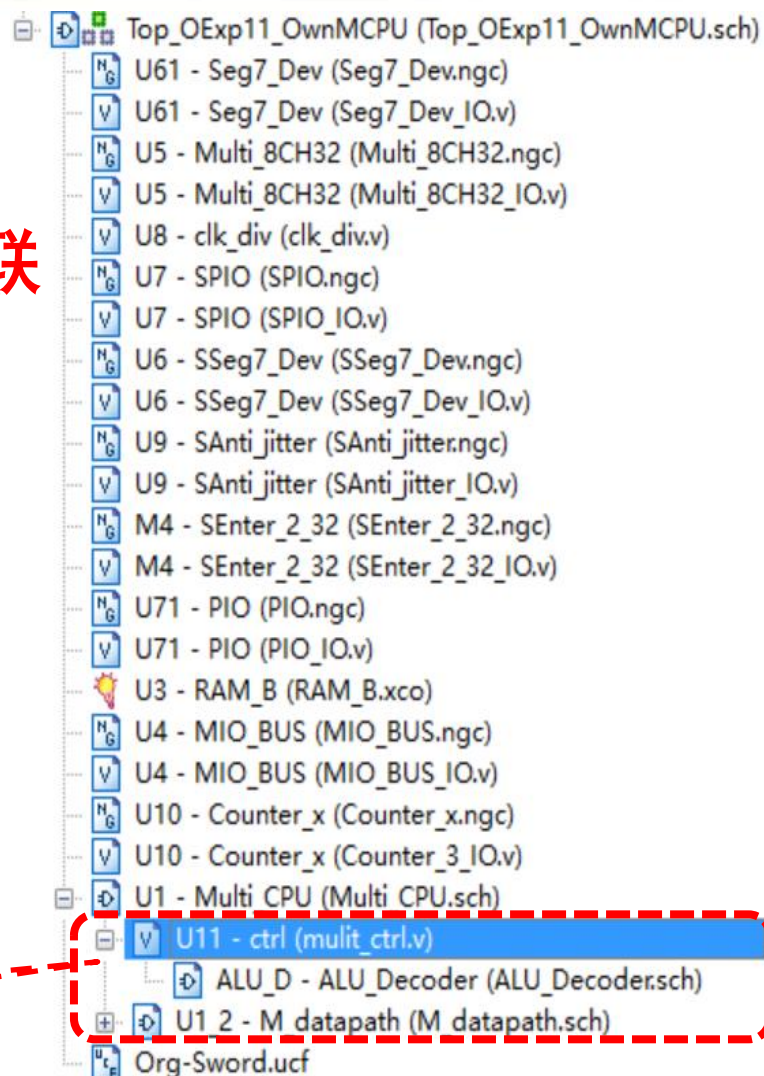
□ 移除工程中数据通路与控制器关联

- Exp11工程中移除数据通路关联
- Exp11工程中移除控制器关联
- 替换工程中数据通路模块文件
 - M_Datapath.v
- 替换工程中控制器模块文件
 - ctrl.v文件

- 在Project菜单中运行：
Cleanup Project Files ...

- **建议用Exp11资源重建工程**
 - 除M_Datapath.v和ctrl.v模块

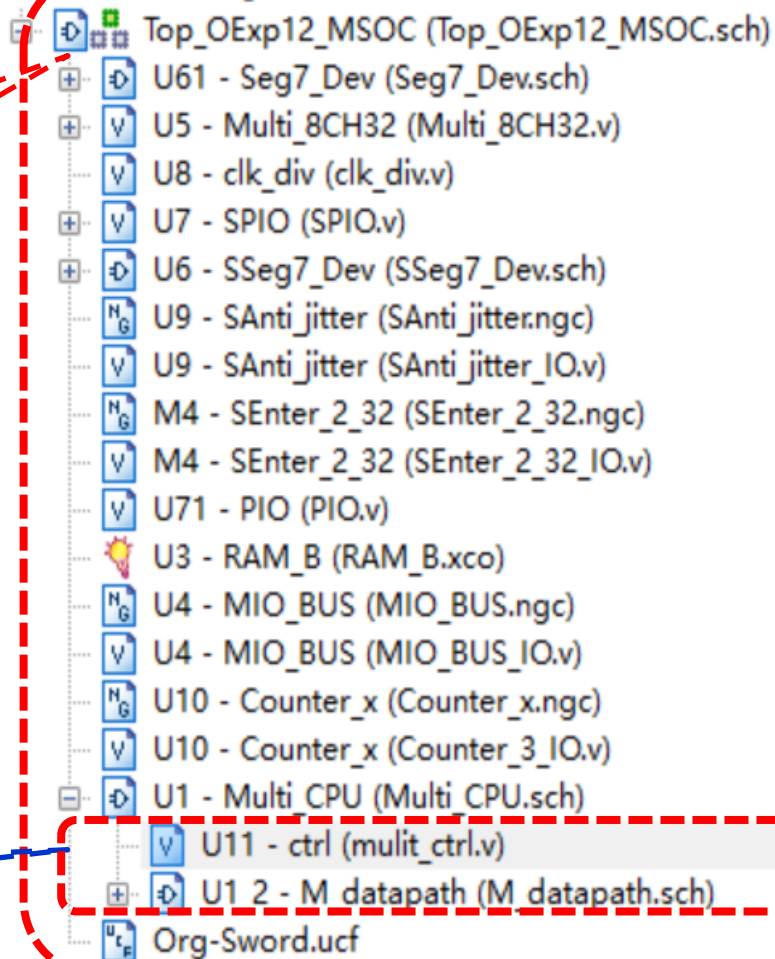
[Exp11需要替换的模块]



集成替换后的模块层次结构

Exp12完成数据通路替换后的模块
调用关系

替换后的数据通路与
控制器模块





物理验证

□ 使用**DEMO**程序目测控制器功能

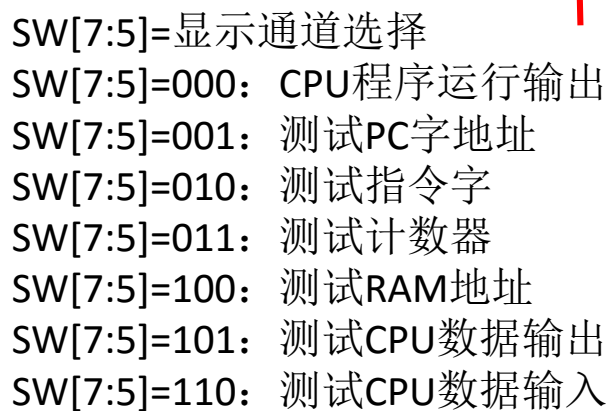
■ DEMO接口功能：（同实验11，代码不同）

□ SW[7:5]=000, SW[2]=0(全速运行)

- SW[4:3]=00, SW[0]=0, 点阵显示程序：跑马灯
- SW[4:3]=00, SW[0]=0, 点阵显示程序：矩形变幻
- SW[4:3]=01, SW[0]=1, 内存数据显示程序：0~F
- SW[4:3]=10, SW[0]=1, 当前寄存器R9+1显示

□ 用汇编语言设计测试程序

- 测试ALU指令(R-格式译码、Function译码)
- 测试LW/SW指令(I-格式译码)
- 测试分支指令(I-格式译码)
- 测试转移指令(J-格式译码)



SW[0]=文本图形选择

SW[1]=高低16位选择

没有使用

SW[2]=CPU单步时钟选择

DEMO功能，测试程序可以替换成自己的功能

SW[4:3]=00, 点阵显示程序: 跑马灯

SW[4:3]=00, 点阵显示程序: 矩形变幻

SW[4:3]=01, 内存数据显示程序: 0~F

SW[4:3]=10, 当前寄存器+1显示



测试程序参考

□ 设计CPU功能测试方案和测试例程

- 物理调试正确后，设计测试方案与测试程序
- 演示程序：简单有意义的DEMO
 - 修改DEMO兼有测试、自检并有一定趣味
 - Project的简化版



● END