

浙江大学

课程名称:	计算机体系结构
姓 名:	杨吉祥
学 院:	计算机科学与技术学院
系:	竺可桢学院图灵班
专 业:	计算机科学与技术
学 号:	3230106222
指导教师:	常瑞

一、设计思路

- 如果存在结构或 WAW 危险性,则指令发射会停滞,直到这些危险性消除为止。判断结构冲突就是看当前指令使用的功能单元是否为空且是否正在被使用,判断WAW就是看该指令要写入的目的寄存器是否正在被其他功能单元写入。两个有一个发生就需要停滞指令发射。

```
// normal stall: structural hazard or WAW
assign normal_stall = (use_FU != `FU_BLANK & FUS[use_FU][`BUSY]) | RRS[dst]
!= 3'b0;           //fill sth. here
```

- 该部分确保功能部件不会写入目的寄存器当之前指令还没读取该寄存器。所以如果其他功能部件的源寄存器不等于该功能部件的目的寄存器的话,就肯定不会发生WAR,如果等于的话,就要确保其他功能部件的源寄存器已经读取完毕。其他功能部件的WAR逻辑与此类似。

```
// ensure WAR:
// An FU should not write its results to dst if
// a previous inst hasn't read that register.
// *_WAR should be driven high when the FU is allowed to write.
// i.e. there is no WAR or when WAR clears
wire ALU_WAR = (
    (FUS[`FU_MEM][`SRC1_H:`SRC1_L] != FUS[`FU_ALU][`DST_H:`DST_L] |
!FUS[`FU_MEM][`RDY1]) & //fill sth. here
    (FUS[`FU_MEM][`SRC2_H:`SRC2_L] != FUS[`FU_ALU][`DST_H:`DST_L] |
!FUS[`FU_MEM][`RDY2]) & //fill sth. here
    (FUS[`FU_MUL][`SRC1_H:`SRC1_L] != FUS[`FU_ALU][`DST_H:`DST_L] |
!FUS[`FU_MUL][`RDY1]) & //fill sth. here
    (FUS[`FU_MUL][`SRC2_H:`SRC2_L] != FUS[`FU_ALU][`DST_H:`DST_L] |
!FUS[`FU_MUL][`RDY2]) & //fill sth. here
    (FUS[`FU_DIV][`SRC1_H:`SRC1_L] != FUS[`FU_ALU][`DST_H:`DST_L] |
!FUS[`FU_DIV][`RDY1]) & //fill sth. here
    (FUS[`FU_DIV][`SRC2_H:`SRC2_L] != FUS[`FU_ALU][`DST_H:`DST_L] |
!FUS[`FU_DIV][`RDY2]) & //fill sth. here
    (FUS[`FU_JUMP][`SRC1_H:`SRC1_L] != FUS[`FU_ALU][`DST_H:`DST_L] |
!FUS[`FU_JUMP][`RDY1]) & //fill sth. here
    (FUS[`FU_JUMP][`SRC2_H:`SRC2_L] != FUS[`FU_ALU][`DST_H:`DST_L] |
!FUS[`FU_JUMP][`RDY2]) //fill sth. here
);
```

- 该部分对 FUS 和 RRS 寄存器进行一个写入操作,将对应字段的值写入即可。

```
// IS
if (RO_en) begin
    // not busy, no WAW, write info to FUS and RRS
    if (!dst) RRS[dst] <= use_FU;
    FUS[use_FU][`BUSY] <= 1'b1;
    FUS[use_FU][`OP_H:`OP_L] <= op;
    FUS[use_FU][`DST_H:`DST_L] <= dst;
    FUS[use_FU][`SRC1_H:`SRC1_L] <= src1;
    FUS[use_FU][`SRC2_H:`SRC2_L] <= src2;
    FUS[use_FU][`FU1_H:`FU1_L] <= fu1;
    FUS[use_FU][`FU2_H:`FU2_L] <= fu2;
    FUS[use_FU][`RDY1] <= rdy1;
```

```

FUS[use_FU][`RDY2] <= rdy2;
FUS[use_FU][`FU_DONE] <= 1'b0; //fill sth. here.

IMM[use_FU] <= imm;
PCR[use_FU] <= PC;
end

```

- 该部分解决RAW危险,当功能部件的两个源寄存器的值都已经准备好了之后,才进行读操作,并且将该功能部件的准备信号以及操作数来源清零。其他功能部件的读取逻辑与此类似。

```

// RO

if (FUS[`FU_JUMP][`RDY1] & FUS[`FU_JUMP][`RDY2]) begin
    // JUMP
    FUS[`FU_JUMP][`RDY1] <= 1'b0;
    FUS[`FU_JUMP][`RDY2] <= 1'b0;
    FUS[`FU_JUMP][`FU1_H:`FU1_L] <= 3'b0;
    FUS[`FU_JUMP][`FU2_H:`FU2_L] <= 3'b0;
end

```

- EX部分为功能单元的执行,执行完成后,将对应功能部件的完成信号置为1。

```

// EX

if(ALU_done)begin
    FUS[`FU_ALU][`FU_DONE] <= 1'b1;
end
if(MEM_done)begin
    FUS[`FU_MEM][`FU_DONE] <= 1'b1;
end
if(MUL_done)begin
    FUS[`FU_MUL][`FU_DONE] <= 1'b1;
end
if(DIV_done)begin
    FUS[`FU_DIV][`FU_DONE] <= 1'b1;
end
if(JUMP_done)begin
    FUS[`FU_JUMP][`FU_DONE] <= 1'b1;
end
//fill sth. here

```

- WB部分为写回部分,当功能部件已经执行完毕且不会发生WAR时进行写回。由于是乱序执行,为了避免同一时间WB阶段对多条指令进行写回操作,所以不同功能器件之间的写回用 if else 进行避免。为了避免RAW危险的发生,所以如果有其他功能部件的源寄存器为该功能部件的话,需要将其他功能部件的准备信号置为1,操作数来源置为0。

```

// WB

if (FUS[`FU_JUMP][`FU_DONE] & JUMP_WAR) begin
    FUS[`FU_JUMP] <= 32'b0;
    RRS[FUS[`FU_JUMP][`DST_H:`DST_L]] <= 3'b0;

    // ensure RAW
    if (FUS[`FU_ALU][`FU1_H:`FU1_L] == `FU_JUMP) begin
        FUS[`FU_ALU][`RDY1] <= 1'b1;
        FUS[`FU_ALU][`FU1_H:`FU1_L] <= 3'b0;
    end
end

```

```

end
if (FUS[`FU_MEM][`FU1_H:`FU1_L] == `FU_JUMP) begin
    FUS[`FU_MEM][`RDY1] <= 1'b1;
    FUS[`FU_MEM][`FU1_H:`FU1_L] <= 3'b0;
end
if (FUS[`FU_MUL][`FU1_H:`FU1_L] == `FU_JUMP) begin
    FUS[`FU_MUL][`RDY1] <= 1'b1;
    FUS[`FU_MUL][`FU1_H:`FU1_L] <= 3'b0;
end
if (FUS[`FU_DIV][`FU1_H:`FU1_L] == `FU_JUMP) begin
    FUS[`FU_DIV][`RDY1] <= 1'b1;
    FUS[`FU_DIV][`FU1_H:`FU1_L] <= 3'b0;
end
if (FUS[`FU_ALU][`FU2_H:`FU2_L] == `FU_JUMP) begin
    FUS[`FU_ALU][`RDY2] <= 1'b1;
    FUS[`FU_ALU][`FU2_H:`FU2_L] <= 3'b0;
end
if (FUS[`FU_MEM][`FU2_H:`FU2_L] == `FU_JUMP) begin
    FUS[`FU_MEM][`RDY2] <= 1'b1;
    FUS[`FU_MEM][`FU2_H:`FU2_L] <= 3'b0;
end
if (FUS[`FU_MUL][`FU2_H:`FU2_L] == `FU_JUMP) begin
    FUS[`FU_MUL][`RDY2] <= 1'b1;
    FUS[`FU_MUL][`FU2_H:`FU2_L] <= 3'b0;
end
if (FUS[`FU_DIV][`FU2_H:`FU2_L] == `FU_JUMP) begin
    FUS[`FU_DIV][`RDY2] <= 1'b1;
    FUS[`FU_DIV][`FU2_H:`FU2_L] <= 3'b0;
end
end//fill sth. here

```

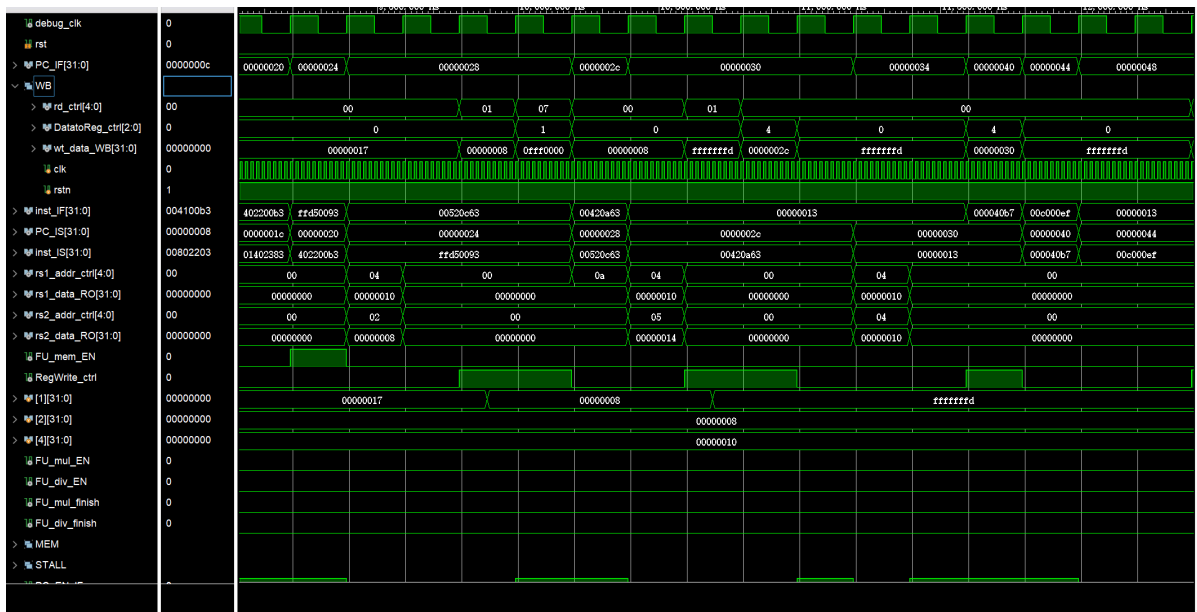
二、思考题

1.

```

__start:
addi x0, x0, 0
lw x2, 4(x0) # x2 = 0x8, clk_cnt = 0x7
lw x4, 8(x0) # x4 = 0x10, clk_cnt = 0xc
add x1, x2, x4 # x1 = 0x18, clk_cnt = 0xf
addi x1, x1, -1 # x1 = 0x17, clk_cnt = 0x13
lw x5, 12(x0) # x5 = 0x14, clk_cnt = 0x15
lw x6, 16(x0) # x6 = 0xffff0000, clk_cnt = 0x1A
lw x7, 20(x0) # x7 = 0x0fff0000, clk_cnt = 0x20
sub x1,x4,x2 # x1 = 0x8, clk_cnt = 0x1f
addi x1,x10,-3 # x1 = 0xffffffffd, clk_cnt = 0x23
beq x4,x5,label0 # not jump

```



可以看到0x1C对应的指令为 `lw x7, 20(x0)`, 0x20对应的指令为 `sub x1, x4, x2`, 正常应该x7的写入发生在x1的写入前面,但是可以看到仿真图中x1写入0x8发生在x7写入0x0fff0000前面,说明此处发生乱序执行。

2.

本学期的体系实验基本就结束了,在此感谢老师助教们的辛苦付出。一开始做体系实验还能用到上学期计组的实验,觉得挺轻松,结果到后面发现直接去填空反而更加轻松,工作量与上学期的计组相比少了不少,真的太感谢老师助教们了。我感觉现在体系实验这样子就挺好的,没有什么建议。