

高等学校教学用书

数字计算机原理和元件

SHUZI JISUANJI YUANLI HE YUANJIAN

上册

(原理部分)

祖冲霄编

人民教育出版社

高等学校教学用书



数字计算机原理和元件
SHUZI JISUANJI YUANLI HE YUANJIAN

上册

(原理部分)

祖冲霄编

人民教育出版社

“数字计算机原理和元件”分上下两册。上册为“电子数字计算机原理”，下册为“数字计算机元件”。

上册分三部分。第一部分叙述电子数字计算机的分类、工作原理、计算机的性能和特点等基本概念。第二部分分别讨论电子数字计算机的主要组成部分。第三部分深入地讨论计算机的组成原则和计算机设计、定型、制造、调整和维修等问题。

下册分四部分。第一部分讲电子管计算机元件。第二部分为晶体管元件。第三部分为磁元件。第四部分为其他元件。

上、下两册原来按两本书进行编写的。因此在叙述方法和使用符号上有所不同，请读者注意。

数字计算机原理和元件

上册(原理部分)

祖 冲 霄 编

人民教育出版社出版(北京景山东街)

(北京市书刊出版业营业许可证出字第2号)

人民教育印刷厂印装

新华书店科技发行所发行

各地新华书店经售

统一书号 13010·1047 开本 787×1092 1/32 字数 18 万 插页 1
字数 403,000 印数 0001—5,000 定价(6) 1.50
1961年9月第1版 1961年9月北京第1次印刷

目 录

第一部分

第一章 电子数字计算机的基本概念.....1	
§ 1-1 緒言.....1	
§ 1-2 数字机的分类.....2	
§ 1-3 碼制.....3	
§ 1-4 碼制的轉換.....6	
§ 1-5 定点制和浮点制.....8	
§ 1-6 对数碼的运算.....11	
§ 1-7 机器框图及指令的概念.....17	
§ 1-8 指令系統及程序.....20	
第二章 并行机的运算、控制器.....31	
§ 2-1 计算机元件簡介.....31	
§ 2-2 并行計数器及加法器.....36	
§ 2-3 算术指令在机器的实现.....49	
§ 2-4 邏輯及控制指令在机器的实现.....72	
§ 2-5 并行机控制器.....81	
第三章 串行机的运算、控制器.....99	
§ 3-1 串行运算的基本概念.....99	
§ 3-2 一位加法器及动态寄存器.....100	
§ 3-3 串行机运算器及基本运算方法.....112	
§ 3-4 串行机控制器.....120	
第二部分	
第四章 数字计算机中的存儲器.....125	
§ 4-1 緒言.....125	
§ 4-2 磁心存儲器.....128	
§ 4-3 由非磁性元件构成的存儲器.....159	
第五章 外存儲器——大容量存儲器.....178	
§ 5-1 緒言.....178	
§ 5-2 磁记录式存儲器的一般概述.....180	
§ 5-3 磁头及磁涂层.....183	
§ 5-4 磁鼓存儲器.....188	

§ 5-5 并行傳送工作的磁鼓存儲器.....191	
§ 5-6 串行傳送工作的磁鼓存儲器.....195	
§ 5-7 磁带存儲器.....198	
§ 5-8 磁鼓存儲器的其他应用及发展.....206	
§ 5-9 大容量存儲器的发展.....208	
第六章 輸入輸出设备及电源通风設備.....211	
§ 6-1 輸入与輸出裝置的作用.....211	
§ 6-2 輸入裝置.....211	
§ 6-3 輸出裝置.....218	
§ 6-4 模拟——数字轉換.....222	
§ 6-5 电子计算机的电源及通风設備.....227	

第三部分

第七章 专用机.....235	
§ 7-1 固定程序专用机.....235	
§ 7-2 控制机.....244	
§ 7-3 邏輯机.....251	
第八章 电子数字计算机的組成原則及其发展过程.....259	
§ 8-1 組成原則的发展过程.....259	
§ 8-2 各种动作在時間上的重合.....262	
§ 8-3 提高加减法、移位、乘法、除法速度的方法.....266	
§ 8-4 复杂指令及自动变地址.....276	
§ 8-5 微程序.....280	
§ 8-6 机器的組成原則和元件的关系.....285	
§ 8-7 数字线路的描述、分析及化簡.....287	
第九章 机器的設計、制造、調整和維護中的几个問題.....291	
§ 9-1 邏輯設計.....291	
§ 9-2 定型試驗.....293	
§ 9-3 制造、調整及維護.....294	

第一部分

第一章 电子数字计算机的基本概念

§1-1 緒言

由于科学技术的不断发展,很多科学和工程技术部門都愈来愈需要进行大量的、复杂的和准确的計算,一般机械式和电动式計算工具已經远远滿足不了这种迫切的要求。随着电子管,脉冲技术,固体物理,半导体等新技术的发展,在十几年前出现了电子数字计算机。

由于电子数字计算机的計算速度非常快,又具有特殊的“存儲”性能,使过去很多由于需要精确計算或需要很快得出答案而无法解决的問題今天能够得到解决。以天文气象学中的天气預报为例。其实,精确的預报天气的計算方法是早就有了,但是用一般手搖计算机計算“日預报”就需要一、二星期的時間,这当然是行不通的,因而只好采用大大簡化了的,凭經驗数据的方法。而用电子数字计算机就可以在一两小时,甚至于更短的時間算出精确的結果。至于原子能、人造卫星、火箭導彈等尖端科学技术的发展和电子计算机的发展就有着更为密切的联系了。

由于电子计算机可以在很短時間內求出非常复杂方程的数字解,使得許多工程技术中的实验研究可以用它直接进行数学計算。并从許多方案中选择最合理的方案,这就可以大大地节省物质材料和时间。在經濟生活中的統計、會計工作、交通运输等也都可广泛应用电子计算机。

电子数字计算机的出现,其意义远不止这些。由于它具有計算过程“自动控制”的特点,不仅能进行四則运算,而且还有着邏輯运算的能力,这就使它的前途远远超出了純“計算工具”的范围。

我們知道,在人們的思維活动中,在腦力劳动的內容中,有一部分是遵循着固定的規則重复进行的,可用有限的式子描述,可以利用算术运算和邏輯运算解决。大家所知道的利用电子数字计算机进行自动翻譯就是一个很好的例子。

从一九四六年出现第一架电子数字计算机以来,这門科学得到了迅速的发展,从速度方面来讲,从最初的每秒运算几百次,发展到每秒几十万次,甚至更高。尽管如此,但目前它仍然不能滿足生活实践和科学发展的要求,無論在计算机的使用上以及組成方法上都还有不少沒有解决的問題。很多尖端技术要求把计算机的运算速度再提高几十倍,这个問題的解决除了从提高单个元件的工作速度着手外,还需从机器的結構,組成原則及使用方法上努力。

在如何更好地發揮计算机的作用上,长期以来存在着计算机的快速性,广闊的运算能力和使用上的复杂性之間的矛盾。往往一个需要化好几周才能編好的解題程序,在机器上只

花几小时就算完了,这个问题的解决需要靠机器制造者和使用者密切合作,共同努力。

关于计算机的可靠性问题,目前仍是个尖锐、突出的问题。在计算机中一个零件的变值或是从外来一个干扰信号,所影响的不是精确度的高低问题,而是正确和错误的問題。为了解决这个问题,不仅要提高元件的可靠性,而且也要从机器的组成原则着手,简化机器的结构。

§ 1-2 数字机的分类

分类的目的在于能更深入地研究每一种类型机器的特点,从而能更好地利用这一特点、或是采取更好的办法和措施,来解决每种类型机器的特殊问题。当然,各种类型数字机都是有它们的共同性。这门课程所讲授的,主要是它们的共同性问题。下面是几种常用的分类方法。

(一)按用途分

1. 计算用数字机 这种机器一般是用来解数学问题,如微分方程、代数方程等。计算的结果是用数目字打印出来的。它的特点主要是独立运算,并不参加实时控制;但往往运算量很大,要求有很高的运算速度及很大的存储量。这种机器是固定不动的,周围工作条件较好。为了防止运算错误,可以采用计算两次等办法进行校对。并不要求它一刻不间断的运行。

2. 自动控制系统用数字机 不同的自动控制系统对计算机提出各种不同的要求。有的自动控制系统(如防空和控制某些有爆炸性危险的车间等)要求计算机不能出任何差错,而且要保证一刻不间断长期的运行。而有的自动控制系统(如导弹用的)则只要求在飞行的那一段时间内绝对可靠运行。在有的自动控制系统计算机直接发命令给执行机构;而有的自动控制系统中,计算机只是操作员的辅助工具,它帮助操作员分析、统计由各测量机构来的信息,进行方案比较等等,但操作命令是由操作员下达的。一般来讲,对自动控制系统用计算机的要求是实时控制、高可靠性、不间断运行、并具有将测量来的信息转换成机器的输入信息或将计算结果转换成控制执行机构所能接受的信息的能力。

3. 数据处理用数字机 目前它主要用在经济部门,起分类、分析、统计等作用。它的发展与运筹学,信息论,统计学等有关系。输入、输出量很大,但运算比较简单。要求有很大的存储设备,但存取速度并不高。目前的方向之一是如何使所需处理的数据直接进入机器,不需经过打孔员将数据打成打孔带或打孔卡片后再送入机器。在复杂的数据处理系统中,有时还采用几台计算机并行或串级运算。

(二)按所用基本元件分

1. 真空管机器 主要元件为真空管,但有的还用到大量的晶体二极管及磁心等等。

2. 晶体管机器 主要元件采用的是晶体管、磁心等等。

3. 磁心机器 主要元件为磁心,一般也用了些真空管及晶体二极管。当采用晶体三极管作为中间放大环节时,一般称为磁心——晶体管机器。

当然,根据所采用的元件还可能有其他形式,如:变参数元件机器、微波元件机器等等。

(三)按其速度及大小分

1. 特高速 一般用来解原子能、火箭等方面的极其复杂的、計算量极大的問題。运算速度要求达每秒几十万甚至一、二百万次。这种机器無論使用上、維護上都很复杂。

2. 大型的 結構不太复杂,使用比較方便,操作速度約在每秒一至二万次左右。用来解計算量很大的科学研究及复杂工程技术等問題。一般裝在大型計算中心,这样可以更好地發揮它的作用。

3. 中型的 用于計算工程技术及一般科学研究問題。速度約为每秒一千次至几千次。这种机器要求比較灵活、結構簡單。

4. 小型的 主要用来解决工程設計及一般計算量小的科学研究問題。每秒速度为几百次左右。对这种类型机器的要求是簡單、便宜、可靠、使用方便。

上面四种类型都是指的計算用数字机。虽然計算机的运算速度已經如此快了,但算一个問題往往仍需几十小时甚至一周的时间。因此,在提高可靠性的前提下,千方百计提高机器的运算速度还是目前計算机主要发展方向之一。

(四)按工作特点的划分 有一种分法是:

1. 通用机 “通用”是指的能在同一架机器上解决各式各样的問題,为此只需改变解題程序的結構。目前大多数計算机都属于这一种类型。对它的要求是指令系统多样化、存儲量大、运算速度快。目前的主要問題之一是編制程序的复杂和运算速度之間很不相应,往往需好几天才能編制出的程序在机器上的运算时间却只需一、二个小时甚至更少。

2. 专用机 “专用”是指的在同一架机器上只能解固定的一种或几种問題。程序一般是固定不变的。这样在使用时只需輸入原始数据,在使用上要比通用机方便的多;同时由于它的工作的单一性,結構也簡單紧凑的多。因而設備量、体积都可較小。对于这种机器需注意如何提高它的利用率。

另一种分法是:

1. 并行机 数碼的运算及傳送是并行的。

2. 串行机 数碼的运算及傳送是串行的。

当然,按不同的特点还可有其他分法。如定点机与浮点机;同步机与异步机等等。这在以后还要詳細談到。

根据上面这种分法,苏联的 B9CM 机就是属于大型通用計算用真空管并行机。

关于机器的分类及每种机器的特点在本书第三部分:第七、八、九章还要詳細分析。

§ 1-3 碼制

各种碼制的区别在于其不同的“基”。

“基”是在数的每一位上所可能具有的不同符号的个数。例如对十进位数,在每一位上有 0、1、2、3、4、5、6、7、8、9 十种可能性。它的“基”为“+”,所以称为十进位制。而二进位制

的“基”为“二”，在每一位上只有 0、1 两种可能性。

在机器上用得最多的是：二进位制、二——十进位制、八进位制、十六进位制等。最近还制成了三进位制的机器。

(一)二进位制 我們都知道，十进位制数是逢“十”进一，某一整数 A 可用：

$$A = a_n \cdot 10^n + a_{n-1} \cdot 10^{n-1} + \dots + a_1 \cdot 10^1 + a_0 \cdot 10^0 \text{ 表示。}$$

如：

$$215 = 2 \cdot 10^2 + 1 \cdot 10^1 + 5 \cdot 10^0 = 200 + 10 + 5$$

而二进位制数则是逢“二”进一。某一整数 A 可用：

$$A = b_n \cdot 2^n + b_{n-1} \cdot 2^{n-1} + \dots + b_1 \cdot 2^1 + b_0 \cdot 2^0 \text{ 表示。}$$

而每一个 $b_0, b_1, b_2 \dots b_n$ 都只有 0, 1 两种可能性。

如 215 用二进位制表示为：

$$\begin{aligned} 11010111 &= 1 \cdot 2^7 + 1 \cdot 2^6 + 0 \cdot 2^5 + 1 \cdot 2^4 + 0 \cdot 2^3 + 1 \cdot 2^2 + 1 \cdot 2^1 + 1 \cdot 2^0 = \\ &= 128 + 64 + 0 + 16 + 0 + 4 + 2 + 1 = \\ &= 215 \end{aligned}$$

对分数来讲，也是同样的。

某一分数 A 用十进位制表示为：

$$A = a_1 \cdot 10^{-1} + a_2 \cdot 10^{-2} + \dots$$

如：

$$0.6875 = 6 \cdot 10^{-1} + 8 \cdot 10^{-2} + 7 \cdot 10^{-3} + 5 \cdot 10^{-4}$$

而用二进位制表示为：

$$A = b_1 \cdot 2^{-1} + b_2 \cdot 2^{-2} + \dots$$

如 0.6875 用二进位制表示为：

$$\begin{aligned} 0.1011 &= 1 \cdot 2^{-1} + 0 \cdot 2^{-2} + 1 \cdot 2^{-3} + 1 \cdot 2^{-4} = \frac{1}{2} + 0 + \frac{1}{8} + \frac{1}{16} = \\ &= 0.5 + 0 + 0.125 + 0.0625 = 0.6875 \end{aligned}$$

从“数论”的基本理论可以证明：任何的实数，不管是有理的或无理的都可以用二进位制、十进位制或其他进位制的幂级数表示出来。

在机器上采用二进位制较其他进位制的优点在于节省设备，这是因为目前计算机元件一般只具有二种稳定工作状态。另外二进位制对于加减法运算在机器上的实现也比较容易，其运算规则是很简单的：

$$\begin{array}{llll} 0+0=0 & 1+0=1 & 0-0=0 & 1-1=0 \\ 0+1=1 & 1+1=10; & 1-0=1 & 10-1=1. \end{array}$$

(二)二——十进位制 由于目前最习惯用的是十进位制，因而当采用二进位制时就需要在输入数据时进行从十进位制到二进位制的转换。这需借助于专用设备或利用专门程序来完成，在使用时有时是不方便的。但目前还没有具有十种稳定状态的计算机元件，要直接

采用十进位制是不可能的。因而就引出一种二——十进位制，即用四个二进制数表示一位十进位制数。

由于四位二进制数可以有从 0000 到 1111 的十六种状态，而十进位数只需十种状态，因而可能有各种组合，下面所举的例子是一种最直观的：

二——十进位制	十进位制
0000	0
0001	1
0010	2
0011	3
0100	4
0101	5
0110	6
0111	7
1000	8
1001	9

如 215 可用 0010、0001、0101 表示。

显然可以比较出，从十进位制转换成二——十进制，要比转换成二进制简单得多。一般所说的十进位制机器实际上是二——十进位制机器。二——十进位还用在二进制机器中作输入、输出时用。输入数据时首先经过打孔机等设备将十进位数变成二——十进位制数，再将它们送入机器，然后再经机器（用专用设备或程序）转换成二进制数。在输出结果时，是将结果由二进制转换成二——十进位制后，再经输出设备用十进位制打印出来。

采用二——十进位制的机器所用设备比采用二进制的多 20% 左右。这是很明显的，例如 12 个二进制数在二——十进位制机器中只能表示从 0 到 999 个十进位数而用二进制时则可表示从 0 到 4095 个数，这可从下表对应关系看出：

二——十进位制	十进位制
0000 0000 0000	0 到
1001 1001 1001	999 个数
二进制	十进位制
000000000000	0 到
111111111111	4095 个数。

因此，为了表示同样大小的数，二——十进位制的位数要比二进制的长些，亦即要花费更多的器材。

(三)八进位制 和二进制制的差别只在于它的“基”是 8，和二——十进位制同样的道理，实际上机器用的是二——八进位制。它在二进制机器中在输入指令时要用到。

由于八进位制的每一位只有 0、1、2、3、4、5、6、7 八种可能性，而三位二进制数也只具有

$$N = a_1^* \cdot q^{-1} + a_2^* q^{-2} + \dots$$

若將 N 乘以 q 得

$$N \cdot q = a_1^* + a_2^* q^{-1} + \dots$$

可以看出，每次用 q 乘了以後其所得的整數部分即為相應的 a_1^*, a_2^*, \dots 。這是很容易理解的，因為 a_1^*, a_2^*, \dots 等對於二進位制為“0”或“1”，對於十進位制則為 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9，都只能是整數，而由於它們都小於 q ，因此上式中除了 a_1^* 外都是分數。

例如，要將十進位制數 0.6875 轉換成二進位制則：

$$\begin{array}{r} q=2 \quad 0.6875 \\ \hline a_1^*=1 \quad 1.3750 \\ \hline a_2^*=0 \quad 0.7500 \\ \hline a_3^*=1 \quad 1.5000 \\ \hline a_4^*=1 \quad 1.0000 \end{array}$$

則得用二進位制表示的 0.1011。

每次所得的整數部分在下一乘次中是不應再參加相乘的。

當然，不論是 $N \times q$ 或 $\frac{N}{q}$ ；在運算時 N, q 都應為用同樣位制表示的數（在所舉例子中， $N \times q$ 的 25 及 2； $\frac{N}{q}$ 中的 0.6875 及 2 都是十進位制的數）。

(二) 二—八進位制和二進位制間的轉換 這二種碼制之間的轉換是比較簡單的，這可以由下面的方法來證明。數 N 用八進位制表示為：

$$N = a_n 8^n + a_{n-1} 8^{n-1} + \dots + a_1 8^1 + a_0 8^0$$

用二進位制表示為：

$$N = b_k 2^k + b_{k-1} 2^{k-1} + \dots + b_2 2^2 + b_1 2^1 + b_0 2^0$$

二式都用 8 除：

$$\text{前式除不盡的余數為 } \frac{a_0}{8}$$

$$\text{後式除不盡的余數為 } \frac{b_2 \cdot 2^2 + b_1 \cdot 2^1 + b_0 \cdot 2^0}{8}$$

這兩個余數是必需相同的，即 $a_0 = b_2 \cdot 2^2 + b_1 \cdot 2^1 + b_0 \cdot 2^0$

同理得 $a_1 = b_3 \cdot 2^3 + b_2 \cdot 2^2 + b_1 \cdot 2^1 + b_0 \cdot 2^0$ 。

仍以 215 為例，前已說明 215 用

二—八進位制表示為：327 亦為：011 010 111 即：

$$a_0 = 111 \quad a_1 = 010 \quad a_2 = 011$$

二進位制表示為：011010111

二种表示比较即可看出,只需将二——八进位制的各位合起来即得二进位制数;而二进位的所有位,从低位开始,按三位一组合即得二——八进位制表示的数。

(三)二——十进位制和二进位制间的转换 首先分析一般机器采用的从二——十进位制到二进位制的转换方法。我们知道,十进位制的小数:

$$0.\alpha_1\alpha_2\cdots\alpha_n(\alpha_i \text{ 有 } 0, 1, 2, \cdots, 9 \text{ 十种可能性})$$

实际上为

$$\frac{\alpha_1}{10} + \frac{\alpha_2}{10^2} + \cdots + \frac{\alpha_n}{10^n}$$

例如 0.382 是

$$\frac{3}{10} + \frac{8}{10^2} + \frac{2}{10^3}$$

显然,如果把每一项都化成二进位数并求其和,即可得用二进位表示的该数。

在二——十进位制中:

$$0.\alpha'_1\alpha'_2\cdots\alpha'_n,$$

每一个 α'_i 由四个二进位数表示,如上例为:

$$0, 0011 \quad 1000 \quad 0010$$

但它的每一项实际值是:

$$\frac{3}{16}, \frac{8}{16^2}, \frac{2}{16^3}$$

所以在转换时,需将用 4 个二进位数表示的 $\alpha'_1, \alpha'_2, \cdots$ 逐项用二进位数表示的 $\frac{16}{10}, \frac{16^2}{10^2}, \cdots$ 相乘并求其和即可得用二进位表示的该数,如上例用下式

$$A = (0011)\left(\frac{10000}{1010}\right) + (1000)\left(\frac{10000}{1010}\right)^2 + (0010)\left(\frac{10000}{1010}\right)^3$$

即:

$$A = \alpha'_1\left(\frac{16}{10}\right) + \alpha'_2\left(\frac{16}{10}\right)^2 + \cdots + \alpha'_n\left(\frac{16}{10}\right)^n$$

即可将采用二——十进位制送入机器的数转换成二进位制的数。这个输入、乘、加过程是可以由机器自动完成的。

至于从二进位制到二——十进位制的转换原理一般利用在(一),所讲述的方法;即将二进位制表示的小数接连乘以用二进位制表示的“十”(即 1010),其整数部分顺序为二——十进位制中的 $\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_n$ 。当然,在用机器实现时,还需要考虑到机器能不能表示大于“1”的整数,是否要作相应的变化。

由本节可以看出,数字机所采用的各种码制和目前一般数字机中所用元件的“双稳定状态”性有很大的联系。

§ 1-5 定点制和浮点制

下面所要研究的是数在机器中是如何表示的。在分析时要考虑到二点:一是机器的位

数是有限的,这就需要考虑到机器所能表示的最大的数及最小的数;如何在位数已定的情况下扩大所能表示数的范围。其二是使用方便,如减少在确定比例系数时的困难等等。

在目前机器中一般采用二种方法:定点制和浮点制。

定点制 定点制指的是小数点的位置是固定不变的;虽然定点制能表示大于“1”的数,但通常只是用来表示分数;这在运算、使用上都要方便得多。

为了表示数的符号,通常用“0”表示 $\langle + \rangle$ 号,“1”表示 $\langle - \rangle$ 号。

如:

$$\begin{aligned} +0.6875 & \text{ 为 } \boxed{0} \text{ 1011} \\ -0.6875 & \text{ 为 } \boxed{1} \text{ 1011} \\ & \qquad \qquad \qquad \underbrace{\hspace{2cm}}_{n \text{ 位}} \end{aligned}$$

可以看出,若数码的位数为 n ,则所能表示的最小的数为 2^{-n} (如 $n=4$ 则为 $0.0001=2^{-4}=\frac{1}{16}$);所能表示的最大的数为将所有数位都放上“1”,以 $n=4$ 为例:

$$.1111 = 1 - 0.0001 = 1 - 2^{-4} = 1 - \frac{1}{16}$$

即在机器中所能表示的数 N ,其范围为:

$$2^{-n} \leq |N| \leq 1 - 2^{-n}$$

对于小于 2^{-n} 的数机器只能以“零”来处理,我们称之为“机器零”,显然他是随机器的位数长短而改变的。

从机器所能表示的最大的数也可看出,在使用、运算时必须使操作结果小于或等于所能表示的最大的数,否则就会出错。例如:0.6875加0.6875本应得1.3750但

$$\begin{array}{r} 0.1011 \\ + 0.1011 \\ \hline 1.0110 \end{array}$$

机器就会将它误认为: -0.375 。

因此在运算前要适当选择比例系数,它的确定是一件相当复杂的工作。选择大了,可能使运算结果大于机器所能表示的数;而选择小了,又可能使运算结果或中间结果小于机器所能表示的最小的数,从而出现很大的误差。

为了大大减轻选择比例系数的工作,就引出了浮点制。

浮点制 从一般的十进位数的概念可知:

$$98.2 \text{ 可写成 } 10^2 \cdot 0.982$$

$$0.00982 \text{ 可写成 } 10^{-2} \cdot 0.982$$

这样,任何的十进位有理数可用 $10^p \cdot m$ 来表示,我们称 p 为阶码,它是整数。称 m 为数码,它是小数。

转换规律为:数码右移1位和阶码+1相当

数码左移1位和阶码-1相当

例如: 98.2 既可用, $10^2 \cdot 0.982$ 表示, 也可用 $10^4 \cdot 0.00982$ 表示(即阶码加 2 和数码右移二位相当);

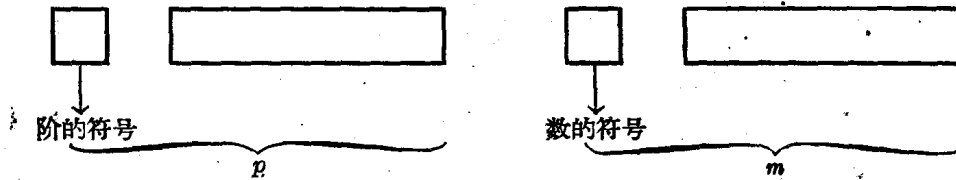
0.00982 既可用 $10^0 \cdot 0.00982$ 表示又可用 $10^{-2} \cdot 0.982$ 表示(即数码左移二位和阶码减 2 相当)。

当然, 用二进制表示时其规律也是一样的, 只需将“基”由 10 变为 2:

$$N = 2^p \cdot m$$

$|m| < 1$, m 可能为正数或负数, p 为整数, 它也可能为正数或负数。

这样, 在机器中的表示方法如下:



如: $-25 = -2^{101} \cdot 0.11001 = 32 \times \left[-\left(\frac{1}{2} + \frac{1}{4} + 0 + 0 + \frac{1}{32}\right) \right]$ 在机器上表示为



为了便于实现各种算术运算及为了防止在运算过程中产生不应有的“机器零”的中间结果, 一般称数码的头一位有“1”的数为规格化了的数, 每次参加算术运算的数应是规格化了的。而对运算结果也应将之规格化。规格化的方法可以利用上面所讲的转换规律。

如不规格化的数 $2^3 \cdot 0.00101$ 其转换的方法为数码左移二位, 阶码减 2, 成为:

$$2^1 \cdot 0.10100$$

关于为什么对规格化了的数进行运算就可以大大避免“机器零”的出现, 这可以从下面十进位数运算的例子看出:

如数码部分的位数为 4, 则不规格化的数 $10^0 \cdot 0.0004$ 和 $10^0 \cdot 0.2$ 相乘, 本应得 $10^0 \cdot 0.00008$ 但机器的数码部分只有四位, 则其结果只能是“零”了; 但如事先将所需运算的数转换成规格化的数, 则为 $10^{-3} \cdot 0.4 \times 10^0 \cdot 0.2$ 得 $10^{-3} \cdot 0.08$ 这样, 就避免了出现“机器零”的中间结果, 由此也可看出浮点制的优点。

设机器中数码的位数为 μ (不包括符号位) 阶码的位数为 p (不包括阶的符号位) 则机器所能表示的最大的数为:

$$2^{\overbrace{111\dots 1}^{\mu \text{位}}} \cdot 0.\overbrace{111\dots 1}^{\mu \text{位}} = 2^{2^p - 1} \cdot (1 - 2^{-\mu})$$

所能表示的最小的规格化的数为:

$$2^{-\overbrace{111\dots 1}^{\mu \text{位}}} \cdot 0.100\dots 0 = 2^{-(2^p - 1)} \cdot 2^{-1} = 2^{-2^p}$$

即:

$$2^{-2^p} \leq |N| \leq 2^{2^p-1}(1-2^{-n})$$

下面我們来比較一下对同样位数的机器, 采用定点制比浮点制在所能表示的数上差別多大。

設机器的总位数为 43 位, 对定点机去掉一位符号位則 $n=42$ 位, 数的范围为:

$$2^{-42} \leq |N| \leq 1-2^{-42}$$

而浮点机去掉一位数碼符号位及一位阶碼符号位。設取 $p=6$ $\mu=35$ 。則数的范围为:

$$2^{-2^6} \leq |N| \leq 2^{2^6-1}(1-2^{-35})$$

即为:

$$2^{-64} \leq |N| \leq 2^{63}(1-2^{-35})$$

可見浮点制要比用定点制所能表示的数的范围大得多。

虽然浮点制机器有数的表示范围大, 比例系数較易选择等优点, 但浮点制机器要比定点制机器复杂, 运算所需的操作多, 因而运算時間就长。目前, 比較多的机器还是定点制的。

不論是定点制还是浮点制都还是有不少缺点的; 应该进一步探索新的数的表示方法, 以簡化运算方法, 机器結構, 使机器的使用更方便。

§ 1-6 对数碼的运算

目前通常采用的数碼制有原碼, 补碼, 反碼三种。

原碼 原碼表示即为前面所讲的方法, 正数时符号位是“0”, 負数时符号位为“1”。大部分机器在存儲时都是采用原碼存儲的。

若有一分数 x , 則:

$$[x]_{\text{原}} = \begin{cases} x & \text{如果 } x \geq 0 \\ 1-x & \text{如果 } x < 0 \end{cases}$$

如:

$$[0.10011]_{\text{原}} = 0.10011$$

$$[-0.10011]_{\text{原}} = 1 - (-0.10011) = 1.10011$$

可以看出, “0”有二种表示形式:

$$[+0]_{\text{原}} = [+0, 00 \dots 0] = 0, 000 \dots 0$$

$$[-0]_{\text{原}} = [1-0, 00 \dots 0] = 1, 000 \dots 0$$

大部分机器乘除时是用原碼操作的。

二进位制的乘法規則是很簡單的:

$$\left. \begin{array}{l} 0 \times 0 = 0 \\ 0 \times 1 = 0 \\ 1 \times 0 = 0 \\ 1 \times 1 = 1 \end{array} \right\}$$

$$0.1011 \times 0.1001 = 0.01100011$$

$$\begin{array}{r}
 0.1011 \\
 \times 0.1001 \\
 \hline
 1011 \\
 0000 \\
 0000 \\
 +1011 \\
 \hline
 0.01100011
 \end{array}$$

对于在数字机上的运算,减法操作一般都是以加“负数”来代替的。

如: $9-5=9+(-5)$

这样在机器上一般就只需有加法器,而不必有减法器。问题是采用什么办法来表示负数更便于执行有正、负数的加法运算(使符号位也参加运算),并且能直接得出运算结果。用原码操作是做不到这点的。

如: 0.1000 减 0.1011 本应得 1.0011

而用原码操作为: $0.1000+1.1011$

$$\begin{array}{r}
 0.1000 \\
 + 1.1011 \\
 \hline
 0.0011
 \end{array}$$

这样本应得 $1.0011(-0.0011)$ 而现在却得了错误的结果 $0.0011(+0.0011)$ 。

因此,根据机器运算的特点及要求,引出了补码操作及反码操作的方法,其目的在于在加法器上进行减法时能直接得到正确的运算结果。

补码 若有一分数 x , 则:

$$[x]_* = \begin{cases} x & \text{如 } x \geq 0 \\ 2+x & \text{如 } x < 0 \end{cases}$$

$$[+0.10011]_* = 0.10011$$

$$[-0.10011]_* = 2 + (-0.10011) = 1.01101$$

可以看出,对于 $x > 0$ 用原码或用补码表示都是一样的。

“变补”的方法在机器上是这样实现的;

如: $x = -0.x_1x_2 \cdots x_n,$

$x_1x_2 \cdots x_n$ 为二进位数,可能是 0 或 1; 则:

$$\begin{aligned}
 [x]_* &= 1, \bar{x}_1\bar{x}_2 \cdots \bar{x}_n + \underbrace{0, 00 \cdots 01}_{n-1 \text{ 个 } 0} \\
 &= 1, \bar{x}_1\bar{x}_2 \cdots \bar{x}_n + 2^{-n}
 \end{aligned}$$

式中 $\bar{x}_i = 0$ 当 $x_i = 1$; $\bar{x}_i = 1$ 当 $x_i = 0$ 。

现将 -0.10011 变补为例

$$[x]_* = 1.01100 + 0.00001 = 1.01101$$

对于用补码表示的“0”只有一种表示形式:

因为 $[+0]_* = 0.000 \cdots 0$

$$\begin{aligned} [-0]_* &= 1.11\dots 1 + 0.00\dots 1 \\ &= 0.000\dots 0 \text{ 是相同的。} \end{aligned}$$

可以証明出;

$$[x]_* + [y]_* = [x+y]_*$$

对于 x, y 为正、負数都是正确的。

当 x, y 都是正数时是很明显的;

如: $0.1001 + 0.0010$ 应得 0.1011

用补碼运算:

$$\begin{array}{r} [0.1001]_* = 0.1001 \\ [0.0010]_* = 0.0010 \\ \hline \text{相加得} \quad 0.1011 = [0.1011]_* \end{array}$$

当 x, y 其中之一是負数时, 还以 0.1000 减 0.1011 为例, 本应得 -0.0011 , 但用补碼运算:

$$\begin{array}{r} [0.1000]_* = 0.1000 \\ [-0.1011]_* = 1.0101 \\ \hline \text{相加得} \quad 1.1101 \end{array}$$

而应得結果 -0.0011 的补碼表示为:

$$[-0.0011]_* = 1.1101$$

亦即:

$$[0.1000]_* + [-0.1011]_* = [-0.0011]_*$$

也就是:

$$[x]_* + [y]_* = [x+y]_*$$

这样, 当負数用补碼表示并使符号位参加运算, 則能直接在加法器上得到应有的正确結果。

由于乘、除法一般是原碼操作的, 数碼在存儲器一般也是以原碼存儲, 所以有时需将用补碼表示的負数重新变回原碼表示。变回原碼的方法和从原碼变到补碼是相同的, 即把数碼部分每一位由“0”变“1”, 由“1”变“0”且在最末位 $+1$ (即 $+2^{-n}$)。

如上例, 要将 1.1101 变成原碼則为:

$$\begin{array}{r} 1.0010 \quad [1.\bar{x}_1\bar{x}_2\bar{x}_3\bar{x}_4] \\ +) 0.0001 \quad [2^{-n}] \\ \hline 1.0011 = [-0.0011]_{\text{原}} \end{array}$$

如果是两个負数相加, 例如: $(-0.1001) + (-0.0100)$ 应得 -0.1101

而

$$\begin{array}{r} [-0.1001]_* = 1.0111 \\ [-0.0100]_* = 1.1100 \\ \hline \text{相加得} \quad 1.0011 \end{array}$$

而应得結果 -0.1101 的补碼表示为: