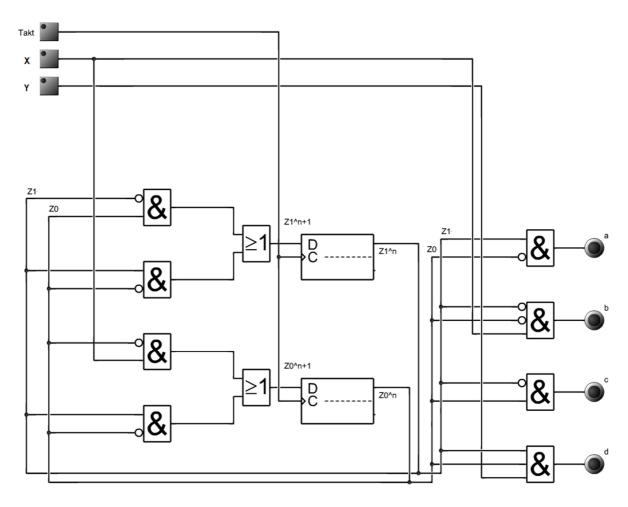
## Aufgabe 1: Schaltwerksanalyse

(17 Punkte)

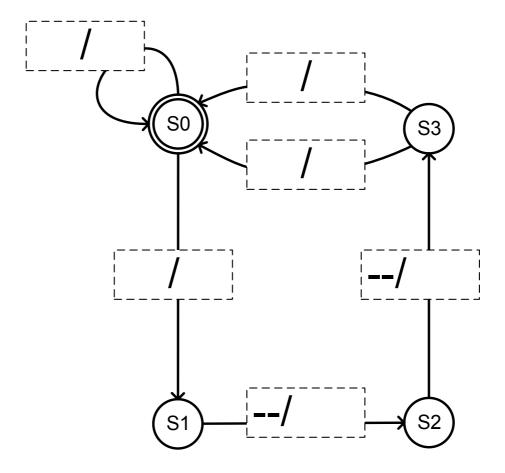
Gegeben Sei folgende Schaltung eines Automaten:



a)	Um welchen Automatentyp handelt es sich? Geben Sie eine kurze Begründung an

b)	Ermitteln Sie die Ansteuergleichungen der D-FlipFlops und die Zustandsübergangsfunktionen.
c)	Ermitteln Sie die Ausgangsgleichungen der Ausgaben a, b, c und d.

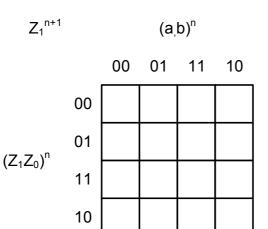
d) Der durch die obige Schaltung gegebene Automat durchläuft sequentiell die Zustände S0 bis S3. Die Zustandskodierung erfolgte durch Umrechnung der Zustandsnummer in die Binärdarstellung (S0 -  $00_2$ , ..., S3 -  $11_2 = Z_1 Z_0$ ). Ergänzen Sie den nachfolgenden Zustandsübergangsgraphen unter der Verwendung der Zustandsübergangsfunktionen, indem Sie die offenen Felder ausfüllen. Es genügt die Angabe der jeweils aktiven Ausgaben! Die Kodierung der Eingaben sei (X Y).

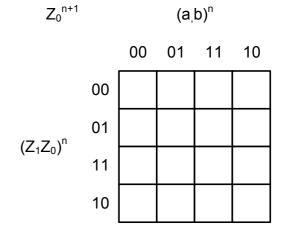


e) Gegeben sei folgende Zustandsübergangstabelle:

$Z_1^{n+1}Z_0^{n+1}$									
		ab							
$Z_1^n Z_0^n$	00	01	10	11					
00	00	01	01	01					
01	10	10	10	10					
10	00	00	10	10					
11	XX	XX	XX	XX					

Geben Sie die Zustandsübergangsfunktion für  $\mathbb{Z}_1^n$  in disjunktiver und für  $\mathbb{Z}_0^n$  in konjunktiver Minimalform an! Nutzen Sie für die Bestimmung der Übergangsfunktionen folgende KV-Diagramme. Füllen Sie diese komplett aus und kennzeichnen Sie Ihre Minimierungen!





 $(a,b)^n$ 

Zustandsübergangsfunktionen:		

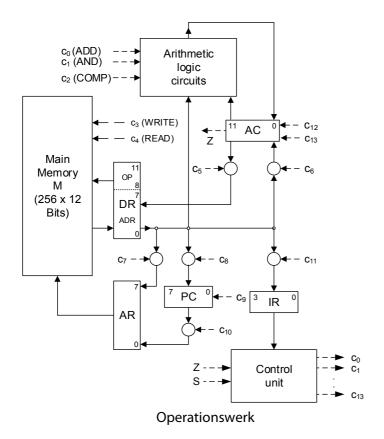
$$\Sigma_{A1} = /17 \text{ Pkt}$$

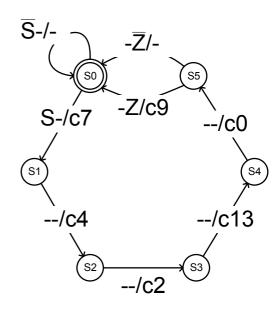
Matrikelnummer:	Studiengang:

## Aufgabe 2: Entwurf auf Registertransfer Ebene

(8 Punkte)

a) Bei dem nachfolgenden Automaten handelt es sich um ein festverdrahtes Steuerwerk, welches auf dem gegebenen Operationswerk einer CPU einen Befehl realisiert. Das Z-Flag gibt an, ob AC = 0 erfüllt ist  $(AC = 0 \Rightarrow Z = 1)$ .





Steuerwerk (Automat)

Die hier benötigten Steuersignale sind:

$$C_0$$
 AC  $\leftarrow$  AC + DR

$$C_2$$
 AC  $\leftarrow$  not AC

C<sub>4</sub> READ M

 $c_7$  AR  $\leftarrow$  DR(7:0)

 $c_9$  PC  $\leftarrow$  PC + 1

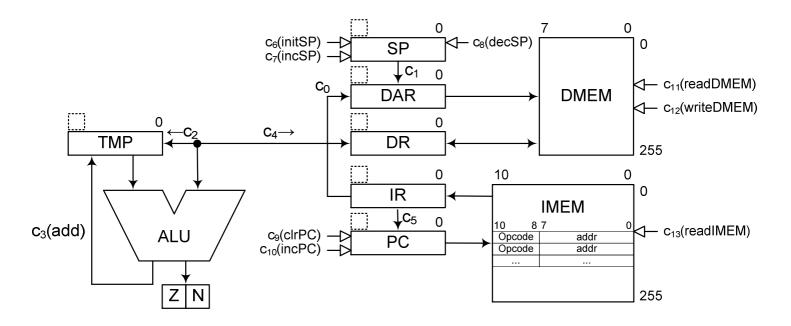
 $c_{13}$  AC  $\leftarrow$  AC + 1

Beschreiben Sie das durch den Automaten definierte Verhalten als RT-Programm bzw. in RT-Notation. Achten Sie auf das Timing!

Matrik	celnummer:	Studiengang:				
b)	Geben Sie die semantische Bedeutung (KEINE zeilenweise Bes Befehls an!	chreibung des RT-Codes) des				
c)	Dieses Verhalten kann mit Hilfe eines Automaten mit gleiche zwei Zuständen weniger realisiert werden. Bitte geben Sie ein nahme Ihres RT-Codes an! Welche Vorteile bringt das? Nennen	e Begründung unter Zuhilfe-				

$$\Sigma_{A2} = /8 \text{ Pkt}$$

### Aufgabe 3: Mikroprogrammierte CPU-Kontrolleinheit (20 Punkte)



Das oben vorgegebene Blockschaltbild zeigt das Operationswerk der in dieser Aufgabe zu untersuchenden mikroprogrammierten CPU.

Die ALU beherrscht ausschließlich die Addition (add). Das Z und N-Flag werden von der ALU automatisch erzeugt und haben jeweils 1 Bit Breite. Es gilt: Z=1, wenn die letzte Operation der ALU eine 0 lieferte, sonst Z=0. Weiter gilt N=1, wenn die letzte Operation der ALU ein negatives Ergebnis lieferte, sonst N=0.

Eine Registertransferbeschreibung einiger Befehle der CPU ist Ihnen vorgegeben:

Opcode	Befehl	Beschreibung					
0	PUSH <b>addr</b>	Legt den Speicherinhalt unter der Adresse <b>addr</b> auf den Stack					
		ab.					
1	POP <b>addr</b>	Entfernt das oberste Stackelement und legt den Wert im Spei-					
		cher unter der Adresse <b>addr</b> ab.					
2	ADD <b>addr</b>	Entfernt das oberste Stackelement und addiert es auf den					
		Wert unter der Adresse <b>addr</b> .					
3	BRGR <b>addr</b>	Setzt den Programmablauf an Adresse <b>addr</b> fort, wenn					
		TMP > 0 war.					

- a) Ergänzen Sie im Blockschaltbild die fehlenden Indizes der Registerbreiten in den vorgesehenen Kästen.
- b) Ergänzen Sie in dem auf der nächsten Seite vorgegebenen RT-Programm die frei gelassenen Registerbreiten und –indizes sowie die Deklaration der Speicher. Ergänzen Sie zudem in den vorgesehenen Feldern (rechts) die **in der Abbildung <u>vorgegebene</u>** Kontrollsignale.
- c) Beschreiben Sie die Funktion des Stacks anhand der folgenden Fragestellungen:

Matrikelnummer:	Studiengang:	
-----------------	--------------	--

- In welche Richtung (Speicherende oder Speicheranfang) wächst der Stack?Auf welche Adresse zeigt der Stackpointer SP nach jeder Operation?

declare register SP( ), DAR( ), DR( ), IR( ) PC( ), TMP( ) , Z, N  $\,$ declare memory DMEM( ), IMEM( ) INIT: PC <- 0, SP <- 255; FETCH: read IMEM; DAR <- IR( ), PC <- PC + 1 | switch IR( ) { case 0: goto PUSH case 1: goto POP case 2: goto ADD case 3: goto BRGR default: goto FETCH }; PUSH: read DMEM; SP <- SP - 1, write DMEM | goto FETCH; POP: SP <- SP + 1; DAR <- SP; read DMEM; DAR <- IR( ); write DMEM | goto FETCH; ADD:  $SP \leftarrow SP + 1;$ DAR <- SP; read DMEM; TMP <- DR, DAR <- IR( ); read DMEM; TMP < - DR + TMP;DR <- TMP; write DMEM | goto FETCH; BRGR: if N = 0 AND Z = 0 then  $PC \leftarrow IR()$  fi goto FETCH;

Matrikelnummer:

Studiengang: \_\_\_\_\_

d) Implementieren Sie die folgenden Befehle selbst und **geben Sie auch die Kontrollsignale an**. Sie müssen den FETCH nicht weiter anpassen.

ADDS: Entfernt die beiden obersten Stackelemente und legt ihre Summe wieder auf dem Stack ab.

BRLT addr: Setzt den Programmablauf an Adresse addr fort, wenn das Ergebnis der letzten Operation echt kleiner als Null war.

e) Erstellen Sie nun ein vertikales mikroprogrammiertes Steuerwerk auf Basis des **vorgegebenen Programms** aus Aufgabe b). **Halten Sie sich, falls möglich, an das vorgegebene Timing.** Es stehen Ihnen ausschließlich die folgenden Condition Select Signale zur Verfügung:

<b>Condition Select</b>	Funktion
000	Nicht springen
001	Springe zu der dekodierten Opcode-Adresse (Mapping ROM)
100	Springe, falls Z = 0
101	Springe, falls N = 0
111	Springe immer

#### Hinweise:

- Es ist in den folgenden Tabellen ausreichend, nur die 1en auszufüllen. Wir nehmen an, dass alle nicht ausgefüllten Felder auf 0 gesetzt sind.
- Sie müssen die Tabellen ggf. nicht voll ausfüllen, einige Zeilen können leer bleiben.
- Verwenden Sie das Ihnen aus der Vorlesung bekannte Mapping ROM.

### Gehen Sie wie folgt vor:

(i) Bestimmen Sie eine minimale Kodierung der Kontrollsignale aus b).

<b>C</b> <sub>13</sub>	<b>C</b> <sub>12</sub>	C <sub>11</sub>	C <sub>10</sub>	<b>C</b> 9	C <sub>8</sub>	<b>C</b> <sub>7</sub>	<b>C</b> <sub>6</sub>	<b>C</b> <sub>5</sub>	<b>C</b> <sub>4</sub>	<b>C</b> <sub>3</sub>	C <sub>2</sub>	<b>C</b> <sub>1</sub>	<b>C</b> <sub>0</sub>	Kodierung		

(ii) Erstellen Sie nun das vertikale Mikroprogramm in der vorgegebenen Tabelle. Ergänzen Sie den mit den gegebenen Condition Selects umgesetzten RT-Code für BRGR.

Matrikelnummer:	Studiengang:
	3 3

Matrikelnummer:		Studiengang:	
-----------------	--	--------------	--

addr				CS			Next_addr				c_vert			RT-Code		
0	0	0	0	0												INIT: PC <- 0, SP <- 255;
0	0	0	0	1												FETCH: read IMEM;
0	0	0	1	0												DAR <- IR(), PC <- PC + 1   switch IR ()
0	0	0	1	1												PUSH: read DMEM;
0	0	1	0	0												SP <- SP - 1, write DMEM   goto FETCH;
0	0	1	0	1												POP: SP <- SP + 1;
0	0	1	1	0												DAR <- SP;
0	0	1	1	1												read DMEM;
0	1	0	0	0												DAR <- IR();
0	1	0	0	1												write DMEM   goto FETCH;
0	1	0	1	0												ADD: SP <- SP + 1;
0	1	0	1	1												DAR <- SP;
0	1	1	0	0												read DMEM;
0	1	1	0	1												TMP <- DR + TMP;
0	1	1	1	0												DR <- TMP;
0	1	1	1	1												write DMEM   goto FETCH;
1	0	0	0	0												BRGR:
1	0	0	0	1												
1	0	0	1	0												
1	0	0	1	1												
1	0	1	0	0												
1	0	1	0	1												
1	0	1	1	0												
1	0	1	1	1												
1	1	0	0	0												

(iii) Geben Sie das Mapping ROM an.

 Opcode	Sprungadresse	

 $\Sigma_{A3} = /20 \text{ Pkt}$ 

Matrikelnummer:	Studiengang:	

# Aufgabe 4: Allgemeine Fragen

(5 Punkte)

Beantworten Sie die folgenden Fragen.

a)	Was ist der Unterschied zwischen einem Schaltnetz und einem Schaltwerk?
ļ	
b)	Worin liegen die Vorteile und Nachteile eines Carry-Look-Ahead-Addierers gegenüber einem gewöhnlichen Ripple-Carry-Adder?
	nem gewonnichen rippie-carry-Adder:
c)	Worin unterscheiden sich das RS-Flipflop und das JK-Flipflop?
d)	Was ist der Unterschied zwischen horizontaler zu vertikaler Mikroprogrammierung?
e)	Welche Operationen muss ein Program Counter (PC) üblicherweise unterstützen?