

## I. GRUNDLAGEN

### Aufgaben der Hardware:

Ein- und Ausgabe von Daten  
Verarbeiten von Daten  
Speichern von Daten

### Klassische Hardwarekomponenten:

Ein- und Ausgabe  
Hauptspeicher  
Rechenwerk  
Leitwerk

## II. ANFORDERUNGEN HÖHERER PROGRAMMIERSPRACHEN

### Begriffe:

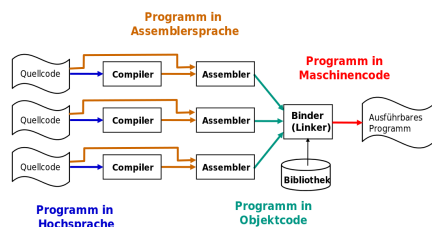
Maschinensprache: Für Prozessor verständliche Anweisungsrepräsentation, z.B. 00101101001110101

Assemblersprache: Für Menschen verständliche Maschinensprache, z.B. add \$s2, \$s1, \$s0

Assembler: Übersetzt Assemblersprache eindeutig in Maschinensprache

Objektcode: Maschinenprogramm mit ungelösten externen Referenzen

Binder/Linker: Löst ungelöste Referenzen auf, verbindet alles zu einem ausführbaren Maschinenprogramm



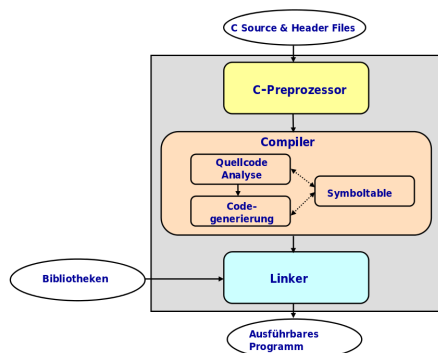
### Programmiersprache C:

Zwischenstellung zwischen Assembler und Hochsprache  
hohe Portabilität trotz guter Architekturanpassung  
einfache Programmierung

Datentypen: char, int, float, double

Kontrollstrukturen: Entscheidungen, Schleifen, Blöcke, Unterprogramme

Zeiger als Parameter möglich



### C - Datentypen:

char: Ein Zeichen, meist 1 Byte

int: Integerzahl, 2 oder 4 Byte

float: Gleitkommazahl, meist 4 Byte

double: Gleitkommazahl, meist 8 Byte

### C - Operatoren:

\*: Multiplikation ( $x*y$ )

/: Division ( $x/y$ )

%: Modulo ( $x\%y$ )

+: Addition ( $x+y$ )

-: Subtraktion ( $x-y$ )

+ und - auch als Prä- und Postfix, alle auch als assign (= anhängen)

### C - Bit-Operatoren:

~: Bitweise NOT ( $\sim x$ )

<<: links schieben ( $x<<y$ )

>>: rechts schieben ( $x>>y$ )

&: bitweise AND ( $x\&y$ )

^: bitweise XOR ( $x\^y$ )

|: bitweise OR ( $x|y$ )

alle auch als Assign (= anhängen)

### C - Vergleichsoperatoren:

>, <: größer, kleiner als ( $x>y$ ,  $x<y$ )

>=, <=: größergleich, kleinergleich als ( $x>=y$ ,  $x<=y$ )

==, !=: gleich, ungleich ( $x==y$ ,  $x!=y$ )

### C - Spezialoperatoren:

Auswahloperator:  $z = (a < b) ? a : b$  ( $z=a$ , falls  $a<b$ , sonst  $z=b$ )

### C - Operatoren-Priorität

Operator Type	Operator	Associativity
Primary Expression Operators	() [] . -> $expr++$ $expr--$	left-to-right
Unary Operators	* & + - ! ~ ++ $expr$ -- $expr$ (typecast) sizeof	right-to-left
Binary Operators	* / %	left-to-right
	+ -	
	>> <<	
	< > <= >=	
	== !=	
	&	
	^	
	&&	
Ternary Operator	?:	right-to-left
Assignment Operators	= += -= *= /= %= >>= <<= &= ^=  =	right-to-left
Comma	,	left-to-right

### C - Kontrollstrukturen

```

if (Bedingung) { Aktionen_if } else { Aktionen_else }
switch (var) { case a: ... break; ... default: ... break; }
while (Bedingung) { ... }
for (init; Bedingung; reinit) { ... }
do { ... } while (Bedingung)
  
```

## C - Programmaufbau

### 1. Präprozessor-Anweisungen:

- (a) `#include <stdio.h>` (Bibliotheken einbinden)
- (b) `#include "modul.h"` (Module einbinden)
- (c) `#define COLOR blau` (Globale Textersetzung)

### 2. Globale Deklarationen/Definitionen:

- (a) `int i;` (Deklaration)
- (b) `int j = 13;` (Definition)
- (c) `int fakultaet (int n);` (Funktionsprototyp)

### 3. Funktionen/Programmstruktur

```
int fakultaet (int n) { ... }
jedes Programm enthält Funktion void main(...) { ... }
Unterprogramm = Funktion
Programmstart: main wird aufgerufen
Rekursion ist zulässig
```

## C - Parameterübergabe

- Call by Value: Normalfall, Kopie des Parameters wird an Funktion übergeben, bei Änderung keine Auswirkung beim Aufrufer
- Call by Reference: Mit Zeigern umsetzbar, selbe Speicheradresse wie Aufrufer

## C - globale und lokale Variablen

Global: Sind gesamtem Programm bekannt (zu vermeiden)

Lokal: Nur in Block deklariert

## C - Speicherklassen

auto: lokale Variablen

register: wird in CPU-Register gespeichert, nur für zeitkritische Variablen zu verwenden

static: statischer Speicherplatz

extern: globale Variable

## C - Zeiger und Vektoren

Pointer: Enthält Adresse, die auf Daten verweist

`int* p` (p ist Zeiger auf int)

`a = 3; p = &a` (p enthält Adresse von a)

`int b = *p + 1` (=4)

	Adresse	Inhalt
p	...	0x8004
a	0x8004	3
b	...	4
q	...	0x8010
	0x8010	

```
int *p;
int *q;
int a = 3;
int b;

p = &a;
b = *p + 1;
q = (int*) 0x8010
```

## III. ZAHLENDARSTELLUNG

### Zahlensysteme – Stellenwertsystem

Darstellung einer Zahl durch Ziffern  $z_i$  – Stellenwert  $i$ te Position:  $i$ te Potenz der Basis  $b$

Wert  $X_b = \sum_{i=-m}^n z_i b^i$

Wichtige Zahlensysteme: Dual-, Oktal-, Dezimal-, Hexadezimalsystem

	Dual	Oktal	Dezimal	Sedezimal
0	0	0	0	0
1	1	1	1	1
2		2	2	2
3		3	3	3
4		4	4	4
5		5	5	5
6		6	6	6
7		7	7	7
8			8	8
9			9	9
10				A
11				B
12				C
13				D
14				E
15				F

### Umwandlung von Dezimal zu Basis $b$

#### 1. euklidischer Algorithmus:

- Berechne  $p$  mit  $b^p \leq Z < b^{p+1}$ , setze  $i = p$
- Berechne  $y_i = Z_i \text{ div } b^i$ ,  $R_i = Z_i \text{ mod } b^i$
- Wiederhole (b)H für  $i = p - 1, \dots$ , ersetze dabei  $Z$  durch  $R_i$ , bis  $R_i = 0$  oder  $b^i$  klein genug ist

$$2^3 \leq 13 < 2^4$$

$$13 : 2^3 = 1 \text{ Rest } 5$$

$$5 : 2^2 = 1 \text{ Rest } 1$$

$$1 : 2^1 = 0 \text{ Rest } 1$$

$$1 : 2^0 = 1 \text{ Rest } 0$$

$$\rightsquigarrow Z = 13_{10} = 1101_2$$

#### 2. Horner-Schema:

- ganzzahliger Teil:  $15741_{10}$  in Hexadezimal:

$$15741_{10} : 16 = 983 \text{ Rest } 13 (= D_{16})$$

$$983_{10} : 16 = 61 \text{ Rest } 7 (= 7_{16})$$

$$61_{10} : 16 = 3 \text{ Rest } 13 (= D_{16})$$

$$3_{10} : 16 = 0 \text{ Rest } 3 (= 3_{16})$$

$$\rightsquigarrow Z = 15741_{10} = 3D7D_{16}$$

- Nachkommenteil:  $0,233_{10}$  in Hexadezimal:

$$0,233_{10} * 16 = 3,728$$

$$0,728_{10} * 16 = 11,648$$

$$0,648_{10} * 16 = 10,368$$

$$0,368_{10} * 16 = 5,888$$

$$\rightsquigarrow Z = 0,233_{10} \approx 0,3BA5_{16}$$

### Umwandlung Basis $b$ zu Dezimal

Einzelne Stellen nach Stellenwertgleichung addieren

$$101101, 1101_2 =$$

$$2^{-4} + 2^{-2} + 2^{-1} + 2^0 + 2^2 + 2^3 + 2^5$$

$$= 45,8125_{10}$$

### Umwandlung Basis $b_1$ zu Basis $b_2$

- Umwandlung über Dezimalsystem
- Ist eine Basis Potenz der anderen, so können mehrere Stellen zu einer Ziffer zusammengefasst werden

$$0110100, 110101_2 = 0011 \ 0100, 1101 \ 0100 = 34, D4_{16}$$

## Darstellung negativer Zahlen

1. Betrag und Vorzeichen: Erstes Bit von Links ist Vorzeichen, Rest ist Betrag (0001 0010 = 18, 1001 0010 = -18)

**Vorteile:** Symmetrischer Zahlenbereich

**Nachteile:** Darstellungsänderung bei Bereichserweiterung, gesonderte Vorzeichenbehandlung bei Addition und Subtraktion, doppelte Darstellung der Null

2. Einerkomplement: Negative Zahl = NOT(positive Zahl)

0000 = 0    1111 = -0  
 0001 = 1    1110 = -1  
 0010 = 2    1101 = -2  
 0011 = 3    1100 = -3  
 ...

**Vorteile:** Symmetrischer Zahlenbereich, keine gesonderte Betrachtung des ersten Bits

**Nachteile:** doppelte Darstellung der Null

3. Zweierkomplement: = Einerkomplement + 1

0000 = 0    1111 = -1  
 0001 = 1    1110 = -2  
 0010 = 2    1101 = -3  
 0011 = 3    1100 = -4  
 ...

**Vorteile:** Wie Einerkomplement, eindeutige Null

**Nachteile:** Asymmetrischer Zahlenbereich (eine negative Zahl mehr)

4. Exzess-Darstellung: Verschiebung nach oben derart, dass kleinste negative Zahl die Darstellung 0...0 hat

## Darstellung von Kommazahlen

1. Festkommazahlen: Komma sitzt an einer festen Stelle
2. Gleitkommazahlen:  $X = \pm \text{Mantisse} * b^{\text{Exponent}}$  ( $b$  fest)

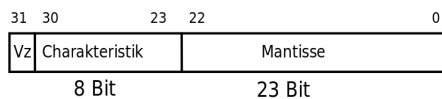
$$X = (-1)^{\text{Vorzeichen}} * (0, \text{Mantisse}) * b^{\text{Exponent}}$$

$$\text{Exponent} = \text{Charakteristik} - b^{(y-1)-x}$$

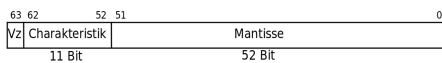


3. IEEE-Standard:

(a) 32-Bit:



(b) 64-Bit:



## Codierungen

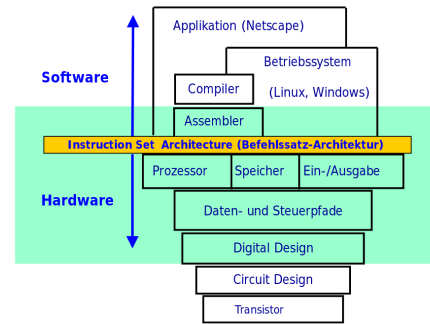
1. BCD: Dezimalzahl ziffernweise als Binärzahl (= *Tetrad*) codieren:

$$8127 = 1000 \ 0001 \ 0010 \ 0111$$

**Nachteil:** Verbraucht viel Speicher, ungeschickt zum Rechnen

2. ASCII: 7-Bit-Codierung zur Textdarstellung
3. Unicode: Weltweit genormte Codierung aller Zeichen (wegen der vielen inkompatiblen ASCII-Derivaten)

## IV. BEFEHLSATZARCHITEKTUR



### ISA – Aufgaben

Wie werden Daten repräsentiert?

Wo werden Daten gespeichert?

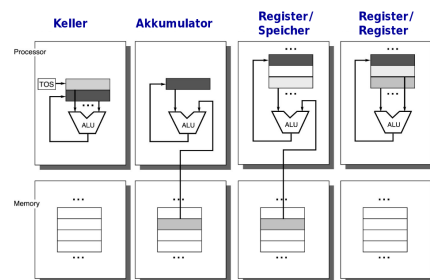
Welche Operationen können auf den Daten ausgeführt werden?

Wie werden die Befehle codiert?

Wie wird auf die Daten zugegriffen?

~ abstrahiert Hardware für den Maschinenprogrammierer

### Ausführungsmodelle



### Ausführungsmodell – Register-Register

Alle Operanden und Ergebnis stehen in Allzweckregistern

Load/Store: Bestimmte Befehle holen Operanden aus Hauptspeicher, schreiben Inhalte von Registern in Speicher

Dreiadressformat

```
load R2,A   R2<-mem[A]
load R3,B   R3<-mem[B]
add R1,R2,R3 R1<-R2+R3
store C,R1  mem[C]<-R1
```

**Vorteile:** Einfaches und festes Befehlsformat, einfaches Code-Generierungsmodell, etwa gleiche Ausführungszeit der Befehle

**Nachteile:** Höhere Anzahl von Befehlen im Vergleich zu Architekturen mit Speicherreferenzen, längere Programme

### Ausführungsmodell – Register-Speicher

Ein Operand im Speicher, ein Operand im Register, Ergebnis in Speicher oder Register

Explizite Adressierung mit/ohne Überdeckung

Zweiadressformat

```
add A,R1  mem[A]<-mem[A]+R1
add R1,A  R1<-R1+mem[A]
```

**Vorteile:** Zugriff auf Daten ohne vorherige Ladeoperationen, Befehlsformat-Kodierung ~ höhere Code-Dichte

**Nachteile:** Keine gleiche Operanden-Behandlung bei Überdeckungen, Taktzyklen pro Instruktion von Adressrechnung abhängig

## Ausführungsmodell – Akkumulator-Register

Akkumulator: Ausgezeichnetes Register, dient als Quelle eines Operanden und als Ziel für das Resultat (zweistellige Operationen)

Implizite und überdeckte Adressierung

Spezielle Befehle ermöglichen Operanden-Transport

Einadressformat

```
add A  acc<-acc+mem[A]
addx A acc<-acc+mem[A+x]
add R1 acc<-acc+R1
```

## Ausführungsmodell – Keller

Operanden einer zweistelligen Operation stehen auf den obersten zwei Kellerelementen

Ergebnis wird auf Keller abgelegt

Implizite Adressierung über Kellerzeiger (tos)

Überdeckung

Nulladressformat

```
add tos<-tos+next
```

## Ausführungsmodelle – Übersicht

C=A+B; D=C-B

Register-Register	Register-Speicher	Akkumulator	Keller
load Reg1,A load Reg2,B Add Reg1,Reg1,Reg2 store C,Reg1 load Reg1,C load Reg1,C sub Reg2,B sub Reg3,Reg1,Reg2 store D,Reg3	load Reg1,A add Reg1,B store C,Reg1 load Reg1,C sub Reg1,B store D,Reg1	load A add B store C load C sub B store D	push B push A add pop C push B push C sub pop D

## Architektur – Datentypen

= Datenformat + inhaltliche Interpretation

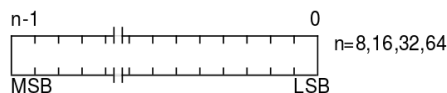
Alternative: Datentyparchitektur (Daten führen Typinformation mit sich)

Datentyp nicht von Hardware unterstützt  $\leadsto$  Programm muss Datentyp auf elementare Datentypen zurückführen

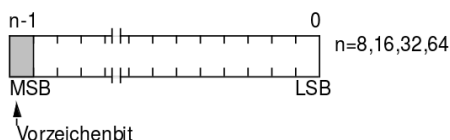
Standardformate:

1. Byte: 8 Bit
2. Halbwort: 16 Bit
3. Wort: 32 Bit
4. Doppelwort: 64 Bit

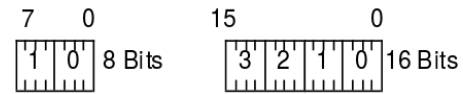
Vorzeichenlose Dualzahl:



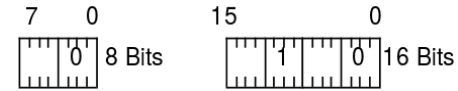
2er-Komplement (signed Integer):



BCD (gepackt): ein Halbbyte codiert eine Zahl

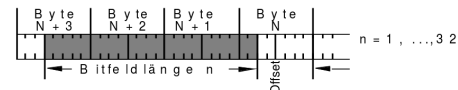


BCD (ungepackt): ein Byte codiert eine Zahl



Gleitkommazahlen: Siehe IEEE-Standard oben

Bitfeld: Darstellung/Verarbeitung von Bitvektoren, vorzeichenlosen Dualzahlen, Zweierkomplementzahlen - Darstellung durch Byte-Adresse und Bitfeld-Offset



String: Aufeinanderfolgend gespeicherte Bytes, enthalten meist ASCII-Zeichen

## Speicheradressierung – Datenzugriff

1. Byte-adressierbarer Speicher: Jedes Byte ist über eine bestimmte Adresse adressierbar
2. Wort-organisierter Speicher: Zugriffsbreite = Datenbusbreite (32/64/... Bit)

## Speicheradressierung – Alignment

Data Alignment: Datum ( $s$  Bytes) ist ausgerichtet abgelegt  $\Leftrightarrow$  seine Adresse  $A$  ist derart, dass  $A \bmod s = 0$

Data Misalignment: Daten an beliebigen Adressen gespeichert

**Vorteile**: Lückenlose Speichernutzung

**Nachteile**: zusätzliche Speicherzugriffe nötig

Little Endian: Niedrigstwertigstes Byte an der niedrigsten Adresse

Big Endian: Niedrigstwertigstes Byte an der höchsten Adresse

## Speicheradressierung – Adressierungsarten

1. Programmadresse: Im Programm vorliegende Adressen (Prozessor erzeugt aus Programmadressen Prozessadressen mittels Indexmodifikation/Substitution/relativer Adressierung/offener Basisadressierung)
2. Prozessadresse (effektive Adresse): Vom Prozessor verwendet (Prozessor erzeugt nach OS-Angaben aus Prozessadressen Maschinenadressen mittels verdeckter Basisadressierung/Seitenadressierung) - Grund: beliebige Lage des Programms und seiner Werte, partielle Lagerung im Speicher
3. Maschinenadresse: Vom Prozessor gegenüber Hauptspeicher verwendet

## Instruction Set

legt Grundoperationen eines Prozessors fest

Befehlsarten:

1. Transport
2. Arithmetik/Logik
3. Schieben/Rotieren
4. Multimedia
5. Gleitkomma
6. Programmsteuerung
7. Systemsteuerung
8. Synchronisation

## Instruction Set – Formate

Befehlsformat legt Befehlscodierung fest

Befehlscodierung: [opcode] [parameter1] ...

Adressformate: vier Befehlssatzklassen:

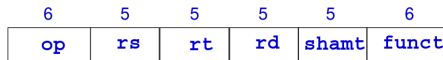
1. Dreiadressformat: [opcode] [dest] [src1] [src2]
2. Zweiadressformat: [opcode] [dest/src1] [src2]
3. Einadressformat: [opcode] [src]
4. Nulladressformat: [opcode]

### Instruction Set – MIPS-Prozessor

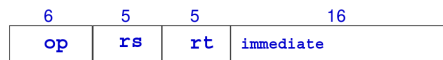
Alle Befehle 32 Bit lang

Befehlstypen:

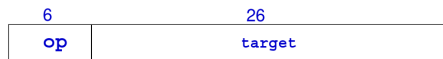
1. **Typ R**: Register-Register-Befehle



2. **Typ I**: Lade-/Speicher-Befehle



3. **Typ J**: Sprungbefehle



Abkürzungen:

I	Immediate (direkt)
J	Jump (Sprung)
R	Register
op	6 Bit, Opcode des Befehls
rs	5 Bit, Kodierung eines Quellenregisters/Zielregisters
immediate	16 Bit, unmittelbarer Wert/Adressverschiebung
target	26 Bit, Sprungadresse
rd	5 Bit, Kodierung des Zielregisters
shamt	5 Bit, Größe einer Verschiebung (shift amount)
funct	6 Bit, Codierung der Funktion (function)

### Adressierung – Berechnung

Adressierungsarten: Verschiedene Möglichkeiten, die Adresse eines Operanden/Sprungziels zu berechnen

Früher: Adressen in Befehlen absolut vorgegeben  $\leadsto$  Programm Lageabhängig

Heute: *dynamische Adressberechnung*:

Programmadresse  $\leadsto$  logische Adresse  $\leadsto$  physikalische Adresse

### Adressierungsarten

#### 1. Register-Adressierung

- (a) implizit: Flag
- (b) explizit

#### 2. einstufige Speicher-Adressierung

- (a) unmittelbar
- (b) direkt: absolut, Zero-Page, Seiten(-Register)
- (c) Register-indirekt
- (d) indiziert: Speicher-relativ, Register-relativ, Register-relativ mit Index
- (e) Programmzähler-relativ

#### 3. zweistufige Speicher-Adressierung

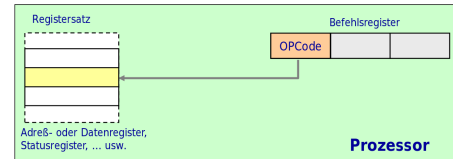
- (a) indirekt absolut
- (b) indirekt Register-absolut
- (c) indirekt indiziert: Speicher-relativ, Register-relativ, Register-relativ mit Index
- (d) indiziert indirekt
- (e) indirekt Programmzähler-relativ

### Adressierungsarten – Register-Adressierung

Operand steht bereits im Register  $\leadsto$  kein Speicherzugriff nötig

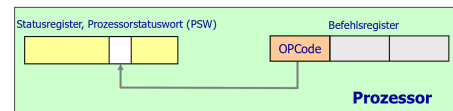
Implizite Adressierung: Nummer des Registers ist im Opcode-Feld codiert enthalten

**Beispiel**: LSRA (Verschiebe Akkumulatorinhalt eine Bitposition nach rechts)



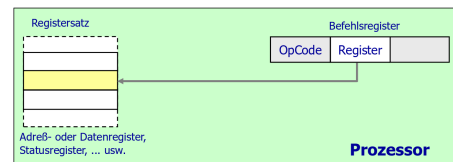
Flag-Adressierung: Spezialfall der impliziten Adressierung: Nur ein Bit (=Flag) wird im Register angesprochen

**Beispiel**: SEI/CLI (set/clear interrupt flag)



Explizite Adressierung: Registernummer wird im Operandenfeld angegeben

**Beispiel**: DEC R0 (Dekrementiere Register R0)

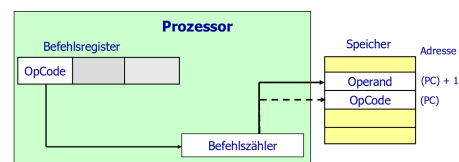


### Adressierungsarten – Einstufige Speicher-Adressierung

Eine Adressberechnung ist zur Ermittlung der effektiven Adresse nötig  $\leadsto$  keine mehrfachen Speicherzugriffe zur Adressermittlung

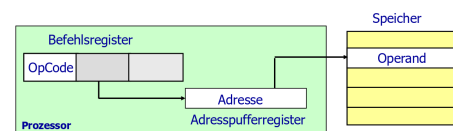
Unmittelbare Adressierung: Befehl enthält nicht Adresse des Operanden, sondern Operand selbst (Opcode und Operand stehen hintereinander im Speicher)

**Beispiel**: LDA #A3 (Lade Akkumulator mit Sedezimalwert \$A3)



Direkte Adressierung: Befehl enthält nach Opcode logische Adresse des Operanden, aber keine Vorschriften zur Manipulation

1. **Absolute Adressierung**: Speicherwort enthält vollständige (absolute) Operandenadresse  
Beispiel: JMP \$07FE (Springe zur Adresse \$07FE)



2. **Seitenadressierung**: Im Befehl nur Kurz-Adresse (niederwertige Teil der Adresse).  
Zero-Page: Höherwertiger Teil: 0-Bits  
Seiten-Register: Höherwertiger Adressteil wird in Prozessorregister bereitgestellt

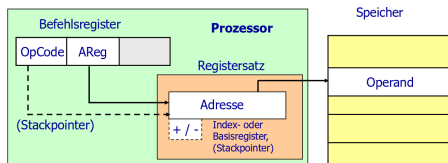
Register-indirekte Adressierung: Im Opcode angegebenes Adressregister enthält Adresse des Operanden (= *Pointer*)

**Beispiel:** LD R1, (A0) (Lade Register R1 mit Inhalt des in A0 angegebenen Speicherwortes)

Im Register stehende Adresse oft Anfang/Ende eines Tabellenbereiches, deswegen Hilfsmethoden:

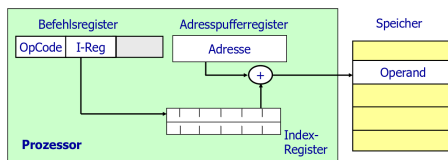
**Postinkrement:** Nach Befehlsausführung Registerinhalt inkrementieren und auf nächste Speicherzelle zeigen (z.B. INC (R0)+: Inkrementiere Speicherwortinhalt, das von R0 adressiert wird, danach Inhalt von R0)

**Predekrement:** Vor Befehlsausführung Registerinhalt erniedrigen und auf vorhergehende Speicherzelle zeigen (z.B. CLR -(R0): Dekrementiere Inhalt von R0, lösche dann durch R0 adressiertes Speicherwort)

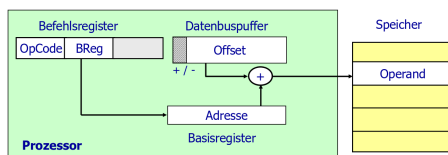


Indizierte Adressierung: Effektive Adresse wird durch Addition eines Registerinhalts zu angegebenem Basiswert berechnet

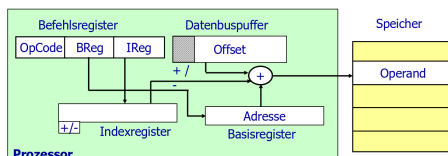
1. **Speicher-relative Adressierung:** Basiswert wird als absolute Adresse im Befehl vorgegeben  
Beispiel: ST R1, \$A704 (R0) (Speichere Inhalt von R1 in Speicherwort, dessen Adresse man durch Addition des Inhalts von R0 zu Basis \$A704 erhält)



2. **Register-relative Adressierung:** Basiswert befindet sich in Basisregister, verwiesen im BReg-Feld des Opcodes  
Beispiel: CLR \$A7 (B0) (Lösche Speicherwort, dass man durch Addition von \$A7 zu B0 erhält)



3. **Register-relative Adressierung mit Index:** Basiswert in Basisregister, Addition des Indexregister-Inhalts (hat ggf. Autoinkrement/Autodekrement), ggf. Angabe eines zusätzlichen Offsets im Befehl (wird hinzuaddiert)  
Beispiel: DEC \$A7 (B0) (I0)+ (Dekrementiere Speicherwort, dessen Adresse I0+B0+\$A7 ist, inkrementiere danach den Inhalt von I0)

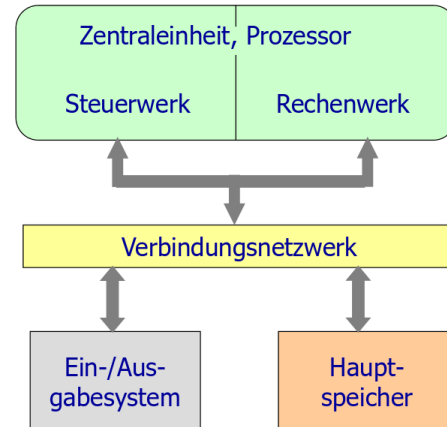


Programmzähler-relative Adressierung: Effektive Adresse = Befehlszählerstand + Offset (im Befehl angegeben) - erlaubt Programme im Hauptspeicher zu verschieben

**Beispiel:** LBRA \$7FFF (verzweige *unbedingt* zu Speicherzelle, deren Adressdistanz zu Programmzähler \$7FFF ist)

## V. RECHNERMODELL

Rechnermodell – von-Neumann-Rechner



Von-Neumann-Rechner – Komponenten

Zentraleinheit: Verarbeitet Daten gemäß eines Programms

1. **Leitwerk/Steuerwerk:** Holt Programmbefehle aus Speicher, entschlüsselt sie, steuert Ausführung
2. **Rechenwerk/ALU:** Führt arithmetische/logische Operationen aus, wird beeinflusst durch Steuersignale, liefert Meldesignale an Steuerwerk

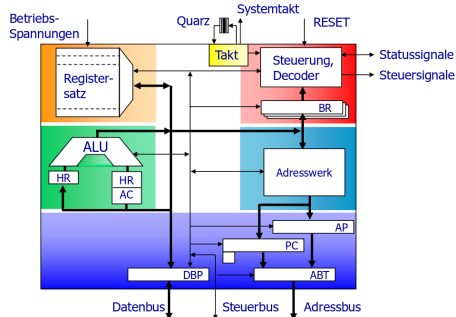
Hauptspeicher: Besteht aus eindeutig adressierbaren Speicherzellen, bewahrt Programme und Daten auf (im Gegensatz zur *Harvard-Architektur*)

Bussystem:

1. **Adressleitungen:** Transportieren unidirektional Adressinformationen
2. **Datenleitungen:** Transportieren bidirektional Daten und Befehle (von/zum Prozessor)
3. **Steuerleitungen:** Transportieren uni- oder bidirektional Steuerinformationen (von/zum Prozessor)

Ein-/Ausgabesystem: Geräte zur Eingabe von Daten/Programmen bzw. zur Ausgabe von Daten (angebunden durch Bussysteme)

## Rechnermodell – einfacher Mikroprozessor



**Steuerwerk:** Steuert die Systemkomponenten (meist *dynamisches Schaltwerk*  $\leadsto$  Zustandsinformation in Kondensatoren gespeichert  $\leadsto$  Refresh-Taktfrequenz erforderlich, sonst Informationsverlust)

1. **Befehlsregister:** enthält den gerade ausgeführten Befehl (besteht aus mehreren Registern: unterschiedlich lange Befehlsformate bzw. Vorabladen von Befehlen)
2. **Decoder:** dekodiert Befehlsworte (= mikroprogrammiertes/festverdrahtetes Schaltwerk)
3. **Taktgenerator:** erzeugt Systemtakt (durch externen Quarz), erzeugt ein mit Prozessortakt synchronisiertes Rücksetzsignal (startet Initialisierungsroutine des Steuerwerks)
4. **Steuerregister:** Ermöglicht Beeinflussung der aktuellen Arbeitsweise des Steuerwerks (Interrupt enable Bit: wird auf Unterbrechungsanforderung am INT-Eingang reagiert?, User/System Bit: Sind alle Befehle nutzbar oder nur bestimmte?, Trace Bit: Unterbrechungsroutine nach jeder Befehlsausführung starten?, Decimal Bit: Dual oder BCD rechnen?)

Befehlsausführung:

1. **Holphase:** nächster Befehl wird in Befehlsregister geladen
2. **Dekodierphase:** Decoder ermittelt Startadresse des Mikroprogramms, welches Befehl ausführt
3. **Ausführungsphase:** Mikroprogramm führt Befehl aus, indem Signalfolgen an andere Komponenten übermittelt und Meldesignale ausgewertet werden

**Rechenwerk:** Führt vom Steuerwerk verlangte logische/arithmetische Operationen aus (reines Schaltnetz)

1. **Statusregister:** informiert Steuerwerk über Ablauf des Ergebnisses (Übertrag CF, Hilfsübertrag AF, Null ZF, Vorzeichen SF, Überlauf OF, Even EF, Parität PF)
2. **Hilfsregister/Akkumulatoren:** Zwischenspeichern von Operanden und Ergebnissen (meist zweigeteilt: Akkumulator-Register AC + nachgeschaltetes Hilfsregister HR (Latch))
3. **Busse:** 2 Eingangsbusse (Operanden), 1 Ausgangsbuss (Ergebnis)
4. **Ergebnisse:** Werden entweder in Prozessor-Registern gespeichert, zu ALU-Eingangsregistern zurückgeführt oder über externen Datenbus an andere Systemkomponenten übergeben

Varianten:

1. **Variante A:** Hilfsregister des Akkumulators hinter der ALU (Vorteil: ALU-Operationen ohne Akkumulatorveränderung möglich. Nur bei alten 8 Bit-Prozessoren)
2. **Variante B:** Rechenwerk ohne Akkumulator - Akkumulator in Prozessor-Registersatz verlegt (Vorteil: Mehrere Register können Akkumulatorfunktionen übernehmen. Bei allen modernen 16/32 Bit-Prozessoren)

Operationen:

1. **Arithmetische Operationen** (Addieren/Subtrahieren ohne/-mit Übertrag, Inkrementieren/Dekrementieren, Multiplizieren/Dividieren ohne/mit Vorzeichen, Komplement)
2. **Logische Verknüpfungen** (Negation, Und, Oder, Antivalenz)
3. **Schiebe-/Rotationsoperationen** (Links-/Rechtsverschieben, Links/Rechts ohne/mit Übertragsbit rotieren)
4. **Transportoperationen** (Transferieren: move, load, store, ...)

**Registersatz:** Zwischenspeicherung von häufig benutzten Operanden  $\leadsto$  schnellerer Zugriff als auf Hauptspeicher

1. **Dual-Port-Speicher** zwischen Ein- und Ausgangsbuss  $\leadsto$  ein Register lesen und anderes schreiben gleichzeitig möglich
2. **Zusatzfunktionen:** Inkrementieren, Dekrementieren, Nullsetzen, Inhaltsverschiebung
3. **Datenregister:** Zwischenspeichern von Operanden, bei modernen Prozessoren mehrere Datenregister als Akkumulator nutzbar
4. **Adressregister:** Speichern von Adressen/-teilen eines Operanden, Basisregister (enthält Anfangsadresse eines Speicherbereichs, unverändert während dessen Bearbeitung), Indexregister (enthält Offset zu Basisadresse zur Auswahl eines bestimmten Datums im Speicherbereich)
5. **Spezielle Register:** Instruction pointer, Steuerregister, Statusregister, Interrupt-Behandlungsregister, Stackregister
6. **Registerskalierung:** Je nach aktueller Datenlänge (1 Byte, 2 Byte,...) wird Indexregister vor Auswertung mit 1,2,... multipliziert (Vorteil: bessere Registerbreitenausnutzung, da Register nur um 1 de-/inkrementiert werden muss)
7. **Laufzeitstack:** LIFP-Speicher im Hauptspeicher, speichert Prozessorstatus und Programmzähler bei Unterprogrammaufruf/Unterbrechungsroutinen, Parameterübergabe, kurzzeitige Datenlagerung bei Ausführung, Datenübertragungsbefehle PUSH und POP/PULL



**Adresswerk:** Berechnet nach Steuerwerkvorschriften Adresse eines Befehls/Operanden (früher Bestandteil des Rechenwerks, heute sehr komplex, da es viele verschiedene komplexe Adressierungsarten gibt)

Aufbau und Funktionsweise:

**Adress-Addierer - Eingang A:** Registersatz (Adresse aus Basis-/Indexregister), Datenbuspuffer (absolute Adresse im Befehl oder absolute Distanz zu Basisregister)

**Adress-Addierer - Eingang B:** Befehlszähler (Adresse des aktuellen Befehls), Adresspuffer (Adresse des aktuellen Operanden)

Adressberechnung parallel zu Rechenwerkaktivitäten durch Pipelining

Tätigt Adressrechnung zur virtuellen Speicherverwaltung Früher separat, heute in Prozessor integriert

Komplexe Adresswerke zur virtuellen Speicherverwaltung

**Systembus-Schnittstelle:** Enthält Zwischenspeicherregister zur kurzfristigen Daten-/Adressaufbewahrung (Befehlszähler, Adresspuffer, Datenbuspuffer) und Ein-/Ausgangstreiber

**Spezielle Funktionseinheiten:** Moderne Mikroprozessoren haben Speicherverwaltungseinheit (MMU), Arithmetik-Einheiten, Cache-Speicher,...



## Rechnermodell – CISC

= *complex instruction set computer*

Vorteile: Mikroprogrammierung begünstigt komplexe Befehle, komplexe Befehle  $\leadsto$  kurze Programme, Unterstützung höherer Programmiersprachen durch komplexe Befehle (Abbildung Sprachkonstrukt  $\rightarrow$  Befehl direkter)

Fazit: Entwicklung von Hardware, Programmiersprachen und Einsatzgebieten begünstigt *komplexe* Befehle

Nachteile: Umfangreiche Mikroprogramme, verlängerte Entwurfszeit, komplexe Steuerwerke, nur kleine Teile des Befehlssatzes häufig benutzt, größere Fehleranfälligkeit auf Mikroprogrammebene, schwieriger Compilerbau

80/20-Regel: Nur 20% der Befehle werden häufig verwendet

Cycles per instruction (CPI): Bei meisten heutigen CISC-Architekturen:  $CPI \gg 2$

## Rechnermodell – RISC

= *reduced instruction set computer*

Grundprinzipien:

1. Vielbenutzte Befehle so schnell wie möglich machen (keine Mikroprogrammierung, Befehlspipeline)
2. Hauptarbeit durch optimierende Compiler
3. Operanden in großen Registersätzen halten (schneller Zugriff, schnelle Verarbeitung)
4. einheitliche Befehlsformate (schnelle Decodierung)
5. viel Pipelining

Ziele:

1. Jeder Befehl ein Taktzyklus
2. alle Befehle gleich lang
3. nur Load-Store und Register-Register-Befehle (wenige Adressierungsarten  $\leadsto$  schnelle Ausführung)
4. Koprozessorarchitektur für komplexe Befehle

keine Ziele: Unterstützung von Gleitkomma-Arithmetik oder Betriebssystemfunktionen

Forderungen an RISC-Systeme:

1. Mindestens 75% Ein-Zyklus-Befehle
2. Länge aller Befehle = Datenbusbreite
3. Nicht mehr als 128 Befehle
4. Nicht mehr als 4 Adressierungsarten
5. Load-Store-Architektur
6. Festverdrahtete Steuereinheit (keine Mikroprogramme)
7. Mindestens 32 allgemein verwendbare Register

## RISC – Prozessoraufbau

Harvard-Architektur: Programm- und Datenspeicher getrennt  $\leadsto$  paralleles Holen von Operanden und Instruktionen

Varianten:

1. **zwei** getrennte Bussysteme bis zu Cachespeichern, nur ein Arbeitsspeicher (niedrigere Kosten)
2. **ein** Bussystem (wie Standard-Mikroprozessoren)

Systembusschnittstelle: enthält Registerblocks für Daten und Adressen (parallel Lesen von Daten und Zwischenspeichern von Ergebnis)

Befehlszähler: manchmal als Hardware-Stack ausgebildet (schnellere Unterprogrammaufrufe)

Steuerwerk: festverdrahtet, Befehlsregister als Warteschlange (FIFO), für jede Pipeline-Stufe ein Register, Opcodes jeder Stufe können von Steuerwerk-Schaltznetz ausgewertet werden

Registersatz: große Registeranzahl, erlaubt gleichzeitige Auswahl von 3 bis 4 Registern

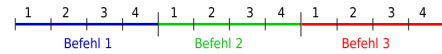
Rechenwerk: Load/Store-Architektur, Operanden via 2 Operandenbusse aus Registersatz, Ergebnis (im selben Taktzyklus) über Ergebnisbus in Registersatz, keine direkte Verbindung zwischen ALU und Systembus - Transfer über Register

Superskalarität: Schafft RISC-Prozessor eine Befehlsausführung pro Takt, so heißt er *superskalar* - pro Takt können mehrere Befehle den Ausführungseinheiten zugeordnet und so viele Befehlsausführungen beendet werden

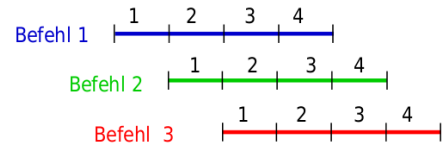
## VI. PIPELINE-VERARBEITUNG

### Pipeline vs Seriell

Seriell:

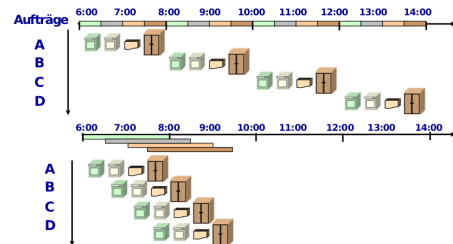


Pipelining:



### Beispiel: Wäsche waschen

1. Schmutzige Wäsche in Waschmaschine
2. Nasse Wäsche in Trockner
3. Falten/Bügeln
4. Kleider in Schrank legen

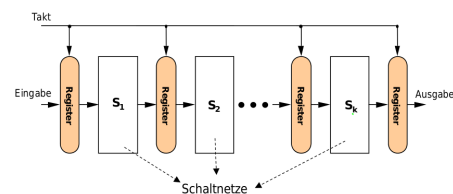


**Definition** *Pipelining:* Operationszerlegung in mehrere Phasen/-Suboperationen, die von hintereinandergeschalteten Verarbeitungseinheiten takt synchron bearbeitet werden (jede Verarbeitungseinheit führt eine Teiloperation aus).

$\leadsto$  Gesamtheit Verarbeitungseinheiten = Pipeline

### Begrifflichkeiten

Stufen, Register:



Verzögerungszeiten: Schaltnetze:  $\tau_i$  ( $i = 1, \dots, k$ ), Register:  $\tau_{\text{reg}}$   
Pipeline-Maschinentakt: Benötigte Zeit, um Befehl eine Stufe weiterzuschieben (ideal:  $k$ -stufige Pipeline führt Befehl in  $k$  Takten mit  $k$  Stufen aus)

Latenz: Zeit, die ein Befehl braucht, um alle  $k$  Stufen zu durchlaufen

Durchsatz: Anzahl Befehle, die Pipeline pro Takt verlassen können:  $D = \frac{n}{(k+n-1) \cdot \tau}$  ( $\tau : \max\{\tau_1, \dots, \tau_k\} + \tau_{\text{reg}}$ ) -  $\lim_{n \rightarrow \infty} D = D_{\text{max}} = \frac{1}{\tau}$

Speedup:  $n$  Befehle mit  $k$ -stufiger Pipeline ausführen:

1. sequentiell:  $n \cdot k$  Taktzyklen
2. mit pipelining:  $k + (n - 1)$  Taktzyklen (Latenz  $k$ , Durchsatz  $1 - k$  Takte zum Füllen,  $(n - 1)$  für die restlichen Befehle)

$\leadsto$  Speedup  $S = \frac{n \cdot k}{k + n - 1}$  (Leistungssteigerung -  $\lim_{n \rightarrow \infty} S = k$ )