

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:

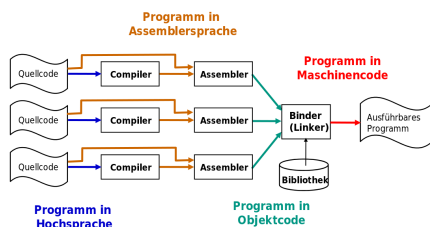
Maschinensprache: Für Prozessor verständliche Anweisungsrepräsentation, z.B. 00101101001110101

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



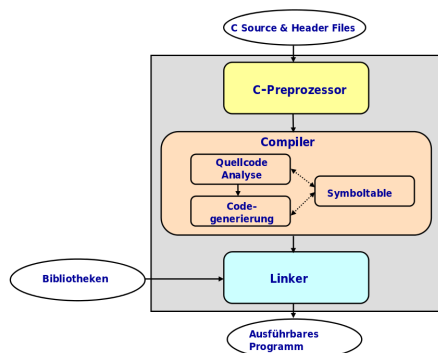
Programmiersprache C:

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:
ite 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)

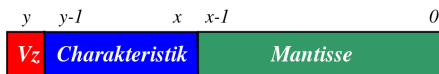
4. Exzess-Darstellung: Verschiebung nach oben derart, dass kleinste negative Zahl die Darstellung 0...0 hat

Darstellung von Kommazahlen

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

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

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

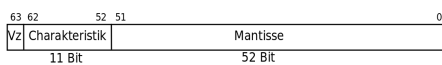


3. IEEE-Standard:

(a) 32-Bit:



(b) 64-Bit:



Codierungen

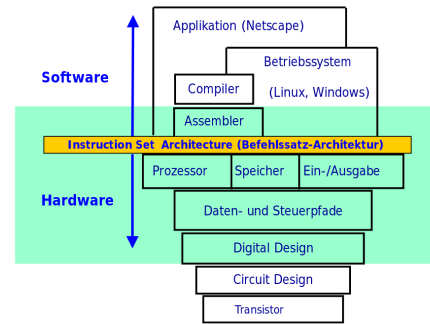
1. BCD: Dezimalzahl ziffernweise als Binärzahl (= *Tetrad*) codieren:

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

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?

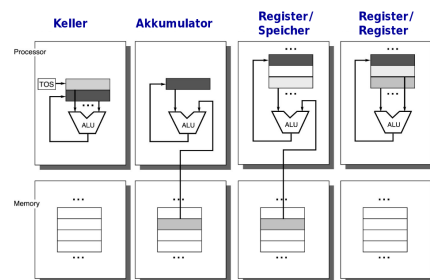
Welche Operationen können auf den Daten ausgeführt werden?

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

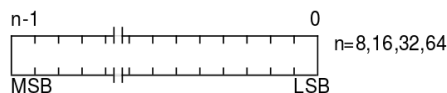
Alternative: Datentyparchitektur (Daten führen Typinformation mit sich)

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

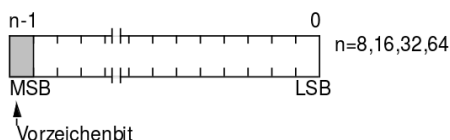
Standardformate:

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

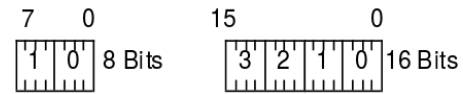
Vorzeichenlose Dualzahl:



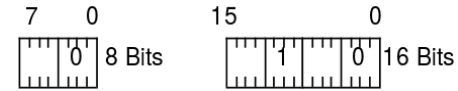
2er-Komplement (signed Integer):



BCD (gepackt): ein Halbbyte codiert eine Zahl

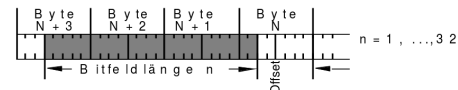


BCD (ungepackt): ein Byte codiert eine Zahl



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:

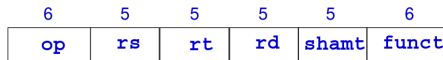
1. Dreiadressformat: [opcode] [dest] [src1] [src2]
2. Zweiadressformat: [opcode] [dest/src1] [src2]
3. Einadressformat: [opcode] [src]
4. Nulladressformat: [opcode]

Instruction Set – MIPS-Prozessor

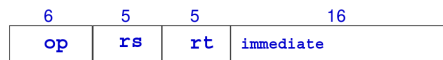
Alle Befehle 32 Bit lang

Befehlstypen:

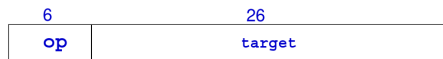
1. **Typ R**: Register-Register-Befehle



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 \rightsquigarrow Programm Lageabhängig

Heute: *dynamische Adressberechnung*:

Programmadresse \rightsquigarrow logische Adresse \rightsquigarrow 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

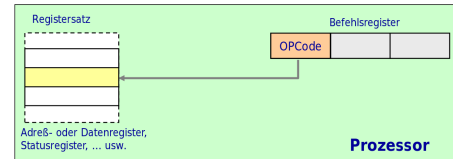
- (a) indirekt absolut
- (b) indirekt Register-absolut
- (c) indirekt indiziert: Speicher-relativ, Register-relativ, Register-relativ mit Index
- (d) indiziert indirekt
- (e) indirekt Programmzähler-relativ

Adressierungsarten – Register-Adressierung

Operand steht bereits im Register \rightsquigarrow kein Speicherzugriff nötig

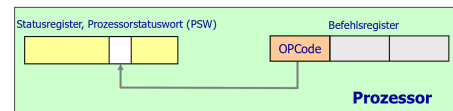
Implizite Adressierung: Nummer des Registers ist im Opcode-Feld codiert enthalten

Beispiel: LSRA (Verschiebe Akkumulatorinhalt eine Bitposition nach rechts)



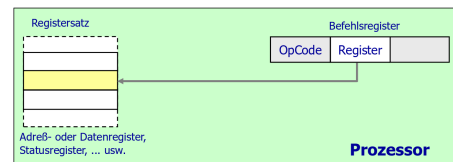
Flag-Adressierung: Spezialfall der impliziten Adressierung: Nur ein Bit (=Flag) wird im Register angesprochen

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



Explizite Adressierung: Registernummer wird im Operandenfeld angegeben

Beispiel: DEC R0 (Dekrementiere Register R0)

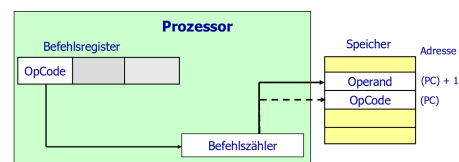


Adressierungsarten – Einstufige Speicher-Adressierung

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

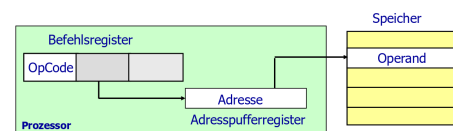
Unmittelbare Adressierung: Befehl enthält nicht Adresse des Operanden, sondern Operand selbst (Opcode und Operand stehen hintereinander im Speicher)

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

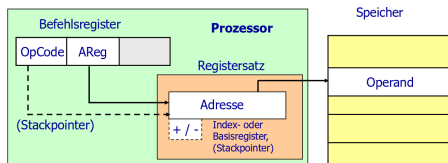
Register-indirekte Adressierung: Im Opcode angegebenes Adressregister enthält Adresse des Operanden (= *Pointer*)

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:

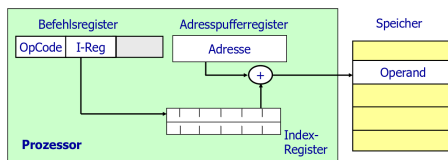
Postinkrement: Nach Befehlsausführung Registerinhalt inkrementieren und auf nächste Speicherzelle zeigen (z.B. INC (R0)+: Inkrementiere Speicherwortinhalt, das von R0 adressiert wird, danach Inhalt von R0)

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

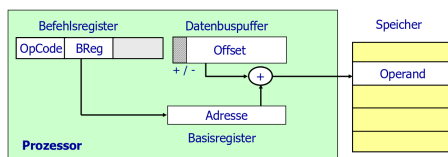


Indizierte Adressierung: Effektive Adresse wird durch Addition eines Registerinhalts zu angegebenem Basiswert berechnet

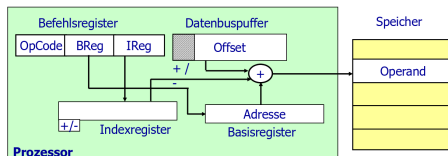
1. **Speicher-relative Adressierung:** Basiswert wird als absolute Adresse im Befehl vorgegeben
Beispiel: ST R1, \$A704 (R0) (Speichere Inhalt von R1 in Speicherwort, dessen Adresse man durch Addition des Inhalts von R0 zu Basis \$A704 erhält)



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)

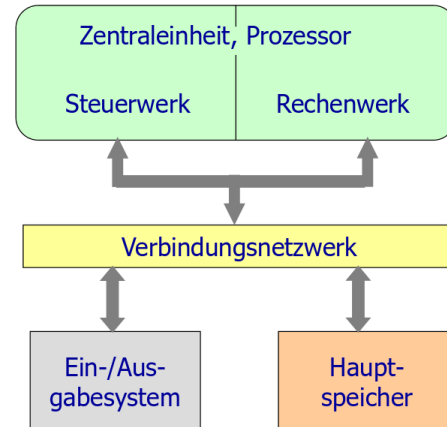


Programmzähler-relative Adressierung: Effektive Adresse = Befehlszählerstand + Offset (im Befehl angegeben) - erlaubt Programme im Hauptspeicher zu verschieben

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

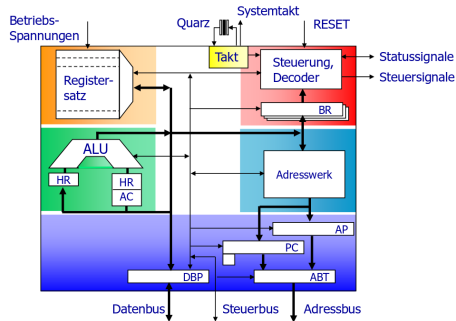
Hauptspeicher: Besteht aus eindeutig adressierbaren Speicherzellen, bewahrt Programme und Daten auf (im Gegensatz zur *Harvard-Architektur*)

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



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-/Rechts-Verschieben, Links/Rechts ohne/mit Übertragsbit rotieren)
4. Transportoperationen (Transferieren: move, load, store, ...)

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

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 Befehlswoorte (= 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 Melesignale 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)