

1. In der folgenden Tabelle finden Sie häufig verwendete Zahlensysteme. Füllen Sie die Tabelle vollständig aus, indem Sie aus den gegebenen Zahlen jeweils die fehlenden Darstellungen berechnen.

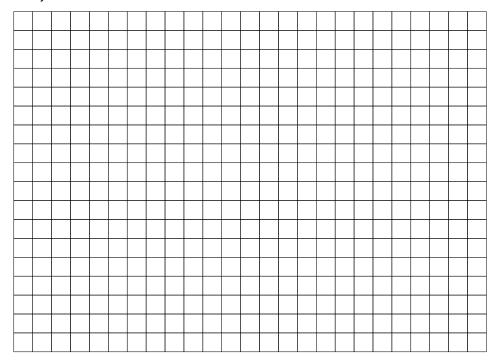
Binärzahl	Oktalzahl	Dezimalzahl	Hexadezimalzahl
110			
	57		
		167	
			3C



2. Fließkommazahlen

Eine 16-Bit-Fließkommazahlendarstellung habe folgende Eigenschaften:

- Das Vorzeichen werde in einem Bit dargestellt.
- Die Mantisse habe 10 Bit.
- Der Exponent habe 5 Bit und ein Bias von 15.
- (2.1) Stellen Sie die folgenden zwei Zahlen in Fließkommadarstellung dar:
 - 110,5
 - 0,0625



Nutzen Sie diese Vorlage zur Darstellung der ersten Zahl:

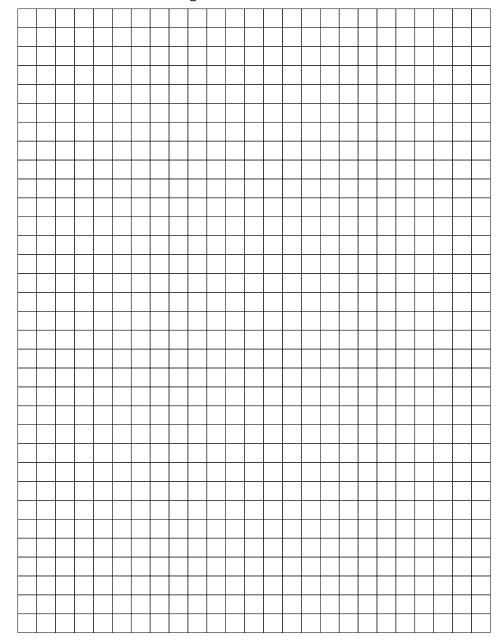
_		 <u>'</u>											
	VZ				Man	tisse				Ex	pone	ent	

Nutzen Sie diese Vorlage zur Darstellung der zweiten Zahl:

VZ	Mantisse						Exponent							



(2.2) Addieren Sie nun beide Zahlen nach der Additionsmethode für Fließkommazahlen und stellen Sie das Ergebnis Fließkommazahl dar:



Nutzen Sie diese Vorlage zur Darstellung des Ergebnisses:

VZ	Mantisse					Ex	pone	ent					



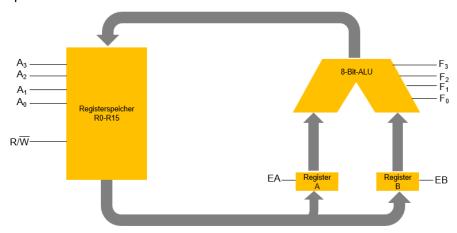
3. Implementieren Sie ein XOR-Gatter mit den drei Eingängen A, B und C, das die folgende Funktion realisiert:

Α	В	С	F
0	0	0	0
0	0	1	1
0	1	0	1
0	1	1	0
1	0	0	1
1	0	1	0
1	1	0	0
1	1	$\mid 1 \mid$	0

Verwenden Sie ausschließlich AND-, OR-, und NOT-Gatter. AND- und OR-Gatter dürfen drei Eingänge haben.



4. Gegeben sei das folgendes aus der Vorlesung bekanntes Rechenwerk mit Registerspeicher:



Signal	Beschreibung
EA	Enable A (Register A übernimmt Wert vom Eingang)
EB	Enable B (Register B übernimmt Wert vom Eingang)
A_3, A_2, A_1, A_0	Adresse am Registerspeicher (eines der Register 0 bis 15 wird
	adressiert)
R/\overline{W}	Lese aus dem Registerspeicher $(R/\overline{W}=1)$ bzw. schreibe in
	den Registerspeicher $(R/\overline{W}=0)$
F_3 , F_2 , F_1 , F_0	ALU-Kontrollsignale (s. nächste Tabelle)

ALU-Kontrollsignale:

F_3	F_2	F_1	F_0	Ergebnis
0	0	0	0	0
0	0	0	1	A
1	0	0	1	NOT $A = \overline{A}$
0	1	0	0	$A \wedge B$
0	1	0	1	$A \lor B$
0	1	1	0	$A \oplus B$
0	1	1	1	A+B
1	1	1	1	B-A



Implementieren Sie nun die einzelnen Schritte eines mikroprogrammierten Steuerwerks, um die folgende Funktion zu realisieren:

$$R2 = \overline{R0 + R1}$$

Nutzen Sie bitte folgende Tabelle:

Beschreibung	$A_3A_2A_1A_0$	R/\overline{W}	EA	EB	$F_3F_2F_1F_0$



5. Gegeben sei folgendes kleines Code-Fragment in der Programmiersprache C.

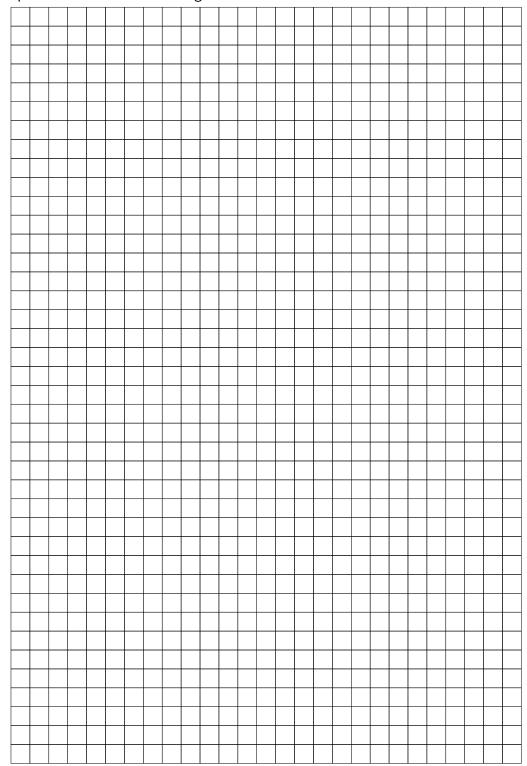
```
int fibbonacci(int n) {
   if(n == 0){
      return 0;
   } else if(n == 1) {
      return 1;
   } else {
      return (fibbonacci(n-1) + fibbonacci(n-2));
   }
}
```

Gegeben sei außerdem eine Stack-Maschine mit dem folgenden Instruktionssatz:

Instruktion	Beschreibung
PUSH #const	schreibt die Konstante const auf den Stack (SP = SP $+ 1$; [SP] = const)
POP	nimmt oberstes Stack-Element (SP $=$ SP $-$ 1)
SWAP	tausche obersten beiden Stackelemente
DUP	dupliziere oberstes Stackelement (SP = SP $+ 1$; [SP] = [SP $- 1$])
DUP2	dupliziere zweites Stackelement ($SP = SP + 1$; [SP] = [$SP - 2$])
INC	erhöhe oberstes Stack-Element ($[SP] = [SP] + 1$)
DEC	verringere oberstes Stack-Element ($[SP] = [SP] - 1$)
ADD	addiere die obersten Stack-Elemente und schreibe Ergebnis auf Stack ($[SP-1] = [SP-1] + [SP]$; $SP = SP - 1$)
CMP, SUB	subtrahiere die obersten Stack-Elemente und schreibe Ergebnis auf Stack ($[SP-1] = [SP-1] - [SP]$; $SP = SP - 1$)
MOD	berechne Modulo-Operation mit obersten beiden Stack-
	Elementen und schreibe Ergebnis auf den Stack ($[SP-1] = [SP-1] \mod [SP]$; $SP = SP - 1$)
JMP label	Springe zum Ziellabel label
JZ label	Springe zum Ziellabel label, wenn Element auf Stack null; SP $=$ SP - 1
JNZ label	Springe zum Ziellabel label, wenn Element auf Stack nicht null; $SP = SP - 1$
JL label	Springe zum Ziellabel label, wenn Element auf Stack kleiner null; $SP = SP$ - 1
CALL label	Rufe Unterfunktion auf; $SP = SP + 1$; $[SP] = PC$ (Rücksprungadresse); $PC = label$
RET	Rückkehr zum aufrufenden Programm; $[PC] = [SP]$; $SP = SP - 1$



Implementieren Sie das C-Programm in Assembler auf der Stack-Maschine.



vars

end:



6. Gegeben sei das folgende Programm in einer Assemblersprache.

Gegen sei ein Prozessor mit der aus der Vorlesung bekannten 5-stufigen Pipeline IF, ID, OF, EX, WB.

- (6.1) Identifizieren Sie für jeden Ihnen bekannten Pipelinekonflikt ein Beispiel in dem Code. Markieren Sie dieses Beispiel und beschriften Sie den Pipelinekonflikt.
- (6.2) Welche Maßnahmen können gegen die unterschiedlichen Typen von Pipeline-konflikten unternommen werden?



7. Gegeben sei ein Computer mit einer speicherbasierten Anbindung von I/O-Geräten. Der Rechner habe einen 16-Bit Adressbus und die Adressbereiche der vorhandenen I/O-Geräte sind im Adressdekoder wie in der folgenden Tabelle definiert:

I/O-Gerät	Startadresse	Adress-Maske		
Hauptspeicher	0×0000	0x8000		
Grafikkarte	0×8000	0×C000		
Tastatur	0×C000	0xFF00		
Maus	0xC100	0xFF00		
Soundkarte	0×F100	0xFF00		

Die Startadresse definiere die Startadresse im 16-Bit-Adressbereich des Computers und die Adress-Maske spezifiziert mittels Nullen in der Bitmaske, welcher Adressanteil die Register im Gerät adressiert (Einsen spezifizieren entsprechend den Startadressteil).

Ein Programm greife nun auf die folgenden Speicheradressen zu:

Adresse	Gerät
0×F140	
0×C240	
0×0000	
0×7FFE	
0×A010	

Ergänzen Sie in der Tabelle, zu welchem I/O-Gerät die jeweilige Speicheradresse gehört. Begründen Sie kurz.



eweils gesichert v	werden?		