Platinencomputer - Handbuch

Alexander Wersching und Simon Walter $2021 \label{eq:wersching}$

Inhaltsverzeichnis

1	Einf	Einführung						
	1.1	Ziel diese Dokuments	3					
	1.2	Geschichte	3					
2	Spe	zifikation des Computers	3					
	2.1	Registers	3					
		2.1.1 Flaggen						
		2.1.2 Arithmetische Operationen und Bitmanipulation	6					
		2.1.3 Kontrollfluss Instruktionen						
	2.2	Memory	6					
		2.2.1 Banking	8					
		2.2.2 Hardware Stack	8					
	2.3	Input/Output	9					
	2.4	Interrupts	12					
		2.4.1 Timed-Interrupts	12					
		2.4.2 IO-Interrupts	13					
	2.5	Supervisor-/Usermode	13					
	2.6	Instruktions-Satz	13					
3	Kon	nmentar zur Specification	14					
	3.1	16 bit Daten/Address Länge	14					
	3.2	Register Anzahl						
	3.3	Alternative Instruktion Encodierung						
	3.4	Gedanken Hinter dem Supervisormode						
4	Que	ellenverzeichnis	16					

1 Einführung

1.1 Ziel diese Dokuments

Dieses Dokument soll die Funktionsweise unseres Platinencomputers beschreiben. Dabei soll nicht auf die tatsächliche auf Implementation wertgelegt werden, aber viel mehr auf die einzelnen Features und Funktionen. Diese Spezifikation wurde vor dem Bau des Computers bzw. des Emulators geschrieben, um eine Grundlage für alle weiteren Konstruktionsschritte zu haben.

1.2 Geschichte

Dieses Dokument hat sehr viel Änderung durchleben müssen, diese kann unter https://github.com/jufo-ufo/Breadboard-Computer eingesehen werden. Zudem hatte diese Spezifikation zwei, wenn auch nicht vollständige, Vorgänger: https://github.com/jufo-ufo/Breadboard-Computer/blob/master/specification_v0.1.txt und https://github.com/jufo-ufo/Breadboard-Computer/blob/master/specification_v0.2.txt. Wobei die zweite Fassung als Basis dieses Dokuments diente.

2 Spezifikation des Computers

Ein Computer hat eine Reihe verschiedener "high-level" Aufgaben und Features, die es ihm erlauben, seiner Tätigkeiten nach zu gehen! Diese Features können wie folgt auf gegliedert werden: Register, Memory, Input/Output, Interrupts, Supervisor-/Usermode und der Instruktionssatz.

Aber um zuerst ein paar Standards festzulegen: Der Computer hat eine Daten-/Adressenlänge von 16 Bit, d.h. er kann maximal 16 Bit auf einmal operieren bzw. können maximal 16 Bit an Daten/Adressen im Computer auf einmal bewegt werden. Mehr dazu in Unterabschnitt 3.1

2.1 Registers

Register sind kleine, sehr schnelle Speichereinheiten, die genutzt werden können, um Zwischenergebnisse, lokal Variablen, Argumenten für Funktionen zu speichern oder um Daten im Computer zwischen den einzelnen Komponenten zu verschieben. Aus jedem

Register kann gelesen (Kopierten des alten Wertes an einen anderen Ort) oder geschrieben werden (den alten Wert mit einem neuen Wert überschreiben)

Der Computer besitzt 8 verschiedene, jeweils 16 Bit lange Register. Jedes Register hat dabei eine eigene Registernummer (RN). Machen Register erfüllen zudem noch spezielle Aufgaben und sollten auch nur so verwendet werden. Diese Funktionen sind in Tabelle 1 zu sehen.

Mehr zur Registeranzahl in Unterabschnitt 3.2

Tabelle 1: Registeraufteilung

RN	Name	Funktion
0	ZERO	Konstante 0x0000; Schreiben hat keinen Effekt
1	IP	Instruction Pointer, zeigt auf aktuell auszuführende Instruktion
2	SP	Stack Pointer, zeigt auf obersten Wert des Stacks, siehe 2.2.2
3	A	Allzweck Register ohne besonderen Aufgaben
4	В	"
5	С	ıı .
6	D	ıı .
7	FLAG	Enthält alle wichtigen Flaggen, siehe Unterunterabschnitt 2.1.1

Die Register A-D sind dabei Register, welche frei für jede Nutzung zur Verfügung stehen. Es ist stark zu empfehlen, die Spezialregister (ZERO, IP, SP und FLAG) nicht für die Speicherung von Daten zu verwenden, da dies evtl. Programmabläufe stark stören könnte oder im Falle von ZERO nicht möglich ist. Sie sind ausdrücklich nur für ihre zugewiesenen Aufgaben da.

Das Kopierten eines Wertes in ein Register ist mit der MOV-Instruktion möglich. Die MOV-Instruktion nimmt dabei als ersten Operanden das Ziel Register und als zweiten Operanden das Quellenregister oder eine Konstante an. MOV kopiert nun den Wert des zweiten Operanden in den des Ersten. Die Notation ist dabei wie folgt:

MOV < Ziel-Register > < Qullen-Register/Konstante >

Eine Übersicht über alle Instruktion ist in Unterabschnitt 2.6 vermerkt.

2.1.1 Flaggen

Das Register FLAG enthält alle Statusflaggen. Eine Flagge kann entweder gesetzt oder nicht gesetzt sein, daher kann jede Flagge als ein Bit repräsentiert werden. Jedes Bit in FLAG stellt daher eine Flagge da. Flaggen werden bei unterschiedlichen Ereignissen geschaltet. Dies und welche Flaggen es gibt, ist in Tabelle 2 zusehen.

Tabelle 2: Flaggenaufteilung in FLAG

Bit	Name	Funktion	Schaltung
0	OF	Intager Overflow einer Rechenoperation	Bei jeder ALU Operation
1	E	Gleichheit zweier Werte	TEST arg[0] = arg[1]
2	G	Ungleicheit (>) zweier Werte	TEST arg[0] > arg[1]
3	L	Ungleicheit (<) zweier Werte	$\mathrm{TEST} \; \mathrm{arg}[0] < \mathrm{arg}[0]$
4			
5			
6			
7			
8			
9			
10			
11			
12			
13			
14			
15	OINT	Overwride Interruption, siehe Unterabschnitt 2.4	
15	SUP	Supervisor-/Usermode	siehe Unterabschnitt 2.5

Alle Flaggen, die mit TEST als Schaltung gekennzeichnet sind, werden bei der Ausführung der TEST Operation geschaltet.

Das FLAG Register verhält sich ebenfalls wie ein Register, daher können Flagge auch per Hand gesetzt oder nicht gesetzt werden. Eine Ausnahme macht SUP und OINT die nur geschaltet werden können, wenn der Computer sich im Supervisormode befindet, siehe Unterabschnitt 2.5. Ein Schalten im Usermode hat keinen Effekt.

2.1.2 Arithmetische Operationen und Bitmanipulation

Der Computer hat zudem die Fähigkeit, arithmetische Operation und Bit-Manipulation durchzuführen. Alle Operationen sind dabei binär daher Kombinieren zwei Eingangswerte oder Operanden zu einem Ausgangswert. Die Ausnahme macht dabei die NOT-Instruktion, die nur einen Eingangswert annimmt und auf diesen ein Bitweises Nicht durchführt.

Alle arithmetischen Operationen und Bit-Manipulation funktionieren dabei immer gleich: Sie kombinieren das erste Quelle-Register mit dem zweiten Quellen-Register und schreiben das Ergebnis in das Ziel-Register. Dabei ist zu beachten, dass das zweite Quellen-Register durch einen konstanten Wert ersetzt werden kann. Die Notation dafür sie wie folgt aus:

<Operation> <Ziel-Register> <Quellen-Register 1> <Quellen-Register 2/Konstante>

Der Computer unterstützt dabei folgende Operationen: Addition (ADD), Subtraktion (SUB), Multiplikation (MUL), Division (DIV), Bitweises exklusives Oder (XOR), Bitweises Und (AND), Bitweises Oder (OR), Bitweises Nicht (NOT)

Eine Übersicht über alle Instruktion ist in Unterabschnitt 2.6 vermerkt.

Wichtig zusagen ist bei das alle Operationen $(f(x_1, x_2) = y \mod 65536)$ gilt $65535 \ge y \ge 0$ ist wo bei gilt $y \in \mathbb{N}$. Der springende Punk ist bei, dass bei einer Rechnung wie 65535 + 1 das Ergebnis nicht 65536 ist, sondern 0. Bei so einem "Overflow" wird die OFFlagge gesetzt. Dieses Problem tritt auf da wir nur 16 Bit als Datenlänge zu Verfügung haben, mehr dazu in Unterabschnitt 3.1

2.1.3 Kontrollfluss Instruktionen

2.2 Memory

Während die Register für lokale Variablen und Zwischenergebnisse gedacht sind, ist Memory (Arbeitsspeicher) für die Speicherung von größeren Datenmengen gedacht.

Es ist in 65536 einzelne und unabhängige Speicherzellen (Jede 16 bit große) aufgeteilt. Jeder Zelle ist einer Addresse, welche von 0 bis 65535 reicht, zugeordnet. Der Computer kann damit auf 65536words oder 131072bytes ($\approx 131.0 \text{kb}$) gleichzeitig zugreifen. ¹.

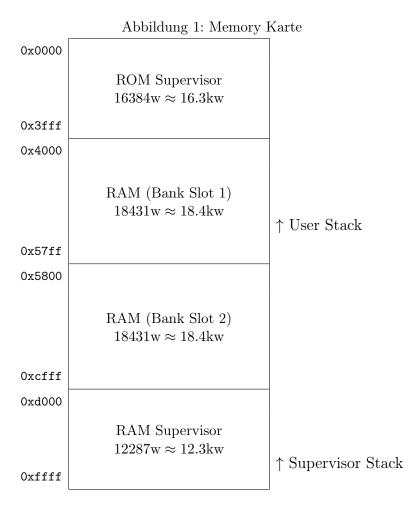
¹Die Größe messen wir in words (w) oder in kilowords (kw), wobei 1word = 2bytes = 16bit.

Wichtig ist das die Gesamt Größe theoretisch weitaus größer sein kann, dank Banking siehe Unterunterabschnitt 2.2.1.

Memory wird dabei über LD- und STR-Instruktionen gesteuert. Die LD-Instruktion kopiert einen Wert aus Memory und schreibt ihn in ein Register, während STR an der angebenen Addresse den Wert mit dem eines Register überschreibt.

Dabei ist die Memory Karte in Abbildung 1 zu stehen. Die zwei Hardware Stacks sind dort gekenzeichnet mit ↑, mehr dazu in Unterunterabschnitt 2.2.2

Die mit Supervisor gekennzeichneten Bereich können nur dann gelesen oder geschrieben werden, wenn die SUP Flagge gesetzt ist. Der Bereich, der mit ROM versehen wurde, ist dabei nicht beschreibbar, sondern kann nur gelesen werden. Eine STR Instruktion hat keine Wirkung.



2.2.1 Banking

Banken sind externe Memory Module, die eingesteckt werden können. Alle Banken sind gleich groß (18.4kw = 36.8kb) und der Computer unterstützt maximal 65536 unterschiedliche Banken. Jede Bank hat dabei eine ID (BID), die von 0 bis 65535 reicht.

Der Computer hat zwei Bank-Slots (Slot 1 0x4000 - 0x3fff und Slot 2 0x4000 - 0x57ff). Er kann nun auf jenden dieser Slots eine der theoretisch 65536 Bank legen ². Das Banken legen lässt sich über die SBK1- (Select Bank 1) und SBK2- (Select Bank 2) Instruktion erreichen. Wenn man somit an diese entsprechende Memory Addressen schreibt, schreibt man in die Bank hinein.

Durch dieses System lassen sich 65536 * 18.4 kw = 1.2 Gw = 2.4 GB ansprechen.

Das Bankensystem dient zudem dazu Prozesse von einander zu isolieren, da bei nicht gesetzter SUP-Flagge Computer die Bank nicht änderen kann, siehe Unterabschnitt 2.5.

2.2.2 Hardware Stack

Der Stack (oder auch Stapelspeicher) ist eine LIFO (Last In First Out) Datenstruktur. Sie dient hauptsächlich dazu Subroutinen zu verwalten.

Er funktioniert dabei wie ein Münztappel. Es kann ein Wert auf den Stack gelegt werden (PUSH-Instruktion) oder ein Wert von oben abgehoben werden (POP-Instruktion).

Der Stack liegt dabei physisch in Memory vor. Jedes Element des Stacks okkupiert dabei eine Memoryzelle. Das Stack-Point Register-(SP) hält die Addresse, welche auf den oberste Wert des Stacks zeigt. Der Stack wächst dabei von hohen Addressen zu niedrigen Addressen. PUSH entspricht dabei der Dekrementierung des Stack Pointers um 1 und POP der Inkrementierung um 1.

Fundamental hat der Computer zwei Stacks. Der Supervisor-Stack beginnt bei 0xffff und wird genutzt wenn die SUP Flagge gesetzt ist. Der User-Stack beginnt bei 0x57ff, also am Ende des Bank-Slots 1 und wird genutzt, wenn die SUP Flagge nicht gesetzt ist.

POP und PUSH schalten automatisch zwischen Supervisor-Stack und User-Stack bei Änderung der SUP-Flagge.

²Es ist dabei möglich die gleiche Bank auf beide Slots zu legen, auch wenn das nur bedingt nützlich ist.

2.3 Input/Output

Der Computer hat zudem die Möglichkeit mit verschieden IO-Geräte zu interagieren. Die Komunikation läuft über die sogenannten IO-Ports. Der Computer hat physische Anschlüsse an denen IO-Geräte angesteckt werden können. Die Struktur dieser Anschlüsse sieht wir folgt aus:

Tabelle 3:

#	Funktion
00	GND
01	Vcc
02 - 17	16Bit Daten
18	Iin-Enable
19	Din-Enable
20	Dout-Enable
21	Clock

Dabei bekommt jedes IO-Gerät eine eigene ID (IO-ID), welche im Bereich von 0 bis 65535 liegen darf, wobei davon aufgrund von physikalischen beschränkungen vermutlich nur die ersten -zig verwendet werden. Die Interaktion funktioniert dabei über drei Instruktionen:

Tabelle 4:

kurzform	Ausgeschrieben	funktion
Iin	Instruktion Eingang	Computer schreibt eine Instruktion ans I/O-Gerät
Din	Daten Eingang	Computer schreibt 16-Bit Daten ans I/O-Gerät
Dout	Daten Output	Computer liest 16-Bit Daten vom I/O-Gerät

Jede Interaktion benötigt dabei mehrere Schritte, die genaue Definition der Kommunikationsschritte wird dabei durch jede instruktion eigen festgelegt. Ein allgemeiner standart Ablauf (wie z.B. der der später definierten IO-Instruktion "rmn") sieht wir folgt aus:

Tabelle 5:

Bereich	Instr 1	Instr 2	 Instr n	Instr $n+1$	
Iin	1	0	0		
Din	0	1	0		
Dout	0	0	1		
Data0 - 7	InstructionID	Variable	Rückgabewert	Rückgabewert	
Data8 - 15	8b Variable	Variable	Rückgabewert	Rückgabewert	

Die Pins Iin und Din werden dabei durch den Computer für einen Clock-Tick gesetzt, sobald die Daten/Instruktionsinformationen am Dateneingang an liegen; der Dout Pin wird durch das I/O-Gerät selbst gesetzt, sobald dieses seinerseits die Rückgabeinformation auf die Daten-pins anlegt. Das setzen des Dout-pins wird vom Computer als Interupt (Unterabschnitt 2.4) bearbeitet. Der fall, dass gleichzeitig der Computer und das I/O-Gerät die Datenpins versuchen zu beschreiben wird dadurch gelöst, dass meinstens die instruktionen definieren, wann das I/O-Gerät schreiben darf. Bei geräten, wie z.B. Peripherie-Geräten, die standartmäßig schreiben dürfen sollen ist von dem I/O-Gerät der Dout-pin schon eine Instruktion vor beginn des beschreibens des auf den Daten-pins zu setzen.

Berechtigungen: der Supervisor-mode hat die berechtigungen zu allen I/O-Interaktionen, für normale prozesse wird die Berechtigungsliste in einer reihe an RAM-chips gespeichert, deren Addressen sich mit dem wechseln zwischen den verschiedenen Banks ändern. gesetzt werden können sie nur durch den Supervisor, wobei auch dieser die RAM-Addressen nicht manuel ändern kann (Unterabschnitt 2.6)

die Momentan bestehenden I/O-Instruktionen sind die folgenden, aber diese sind im Programm frei veränderlich, solange das externe Gerät die gleiche Interpretation der Anweisungen hat.

Tabelle 6: I/O-Instruktionen

ID	Gerätetyp	Name	Funktion	Verhalten
0x00	All	ls	gibt alle normalen Funktionen des	Iin; n*Dout
			Geräts zurück	
0x01	All	ll	gibt ALLE (auch die, die man nicht	Iin(Instruktion);
			verwenden sollte) Funktionen zu-	n*Dout(Antworten)
			rück	
0x02	Drive	rsn	Lesen eines einzelnen 16-Bit werts	Iin(Instruktion);
		(read	von einer 24-Bit Addresse	Din(Addresse);
		singel		1*Dout(Antwort)
		normal)		

Tabelle 6: I/O-Instruktionen

			Tabelle 6: 1/O-Instruktionen	
0x03	Drive	rmn	Lesen einer reihe an 16-Bit werten	Iin(Instruktion);
		(read	von 24-Bit Addressen aus	Din(startAddresse);
		multiple		Din(Länge);
		normal)		n*Dout(Antworten)
0x04	Drive	wsn	Schreiben eines einzelnen 16-Bit	Iin(Instruktion);
		(write	werts von einer 24-Bit Addresse	Din(Addresse);
		singel		Din(Daten);
		normal)		Dout(bestätigung)
0x05	Drive	wmn	Schreiben einer reihe an 16-Bit wer-	Iin(Instruktion);
		(write	ten an 24-Bit Addressen	Din(startAddresse);
		multiple		n*Din(Daten);
		normal)		Dout(bestätigung)
0x06	Drive	rsb (sin-	Lesen eines einzelnen 16-Bit werts	Iin(Instruktion);
		gel read	von einer 40-Bit Addresse	Din(Addresse);
		big)		Din(Addresse);
				1*Dout(Antwort)
0x07	Drive	rmb	Lesen einer reihe an 16-Bit werten	Iin(Instruktion);
		(multi-	von 40-Bit Addressen aus	Din(startAddresse);
		ple write		Din(startAddresse2);
		big)		Din(Länge);
				n*Dout(Antworten)
0x08	Drive	wmb	Schreiben eines einzelnen 16-Bit	Iin(Instruktion);
		(singel	werts von einer 40-Bit Addresse	Din(Addresse);
		write		Din(Addresse);Din(Date
		big)		1*Dout(bestätigung)
0x09	Drive	wmb	Schreiben einer reihe an 16-Bit wer-	Iin(Instruktion);
		(write	ten an 40-Bit Addressen	Din(startAddresse);
		multiple		n*Din(Daten);
		big)		Dout(bestätigung)
0x0a	Drive	rfn (read	Lesen einer gesamten Datei (24-bit	Iin(Instruction);
		file nor-	Namen)	Din(Name);
		mal)	,	n*Dout(Antwort)
0x0b	Drive	wfn	Schreiben einer neuen Datei (24-bit	Iin(instruction);
		(write	Namen)	Din(Name);
		file nor-	,	n*Din(daten);
		mal)		Dout(bestätigung)
0x 0 c	Drive	rfpb	Lesen eines teils einer Datei (24-bit	Iin(instruction);
	-	(read	Namen)	Din(Name);
		file-part		2*Din(läge);

Tabelle 6: I/O-Instruktionen

0x 0 d	Drive	wfpb	Anhängen	von	Daten	an	eine	Iin(instruction);
		(write	Datei(24-bi	t Nan	nen)			Din(Name);
		file-part						Din(länge);
		big)						n*Din(Daten);
		_,						Dout(bestätigung)
0x0e								
0x 0 f								

2.4 Interrupts

Interrupts sind Unterbrechungen im Programmablauf. Wenn ein Interrupt meldet wird. Wird dieser im nächsten Instruktions-Zyklus bearbeitet. Für diesen Zyklus, wird, je nach Interrupt-Quelle, nicht die Instruktion ander Stelle von IP sondern von IV (Interrupt Vektor) geladen.

Alle Interrupts werden blockiert wenn die OINT Flagge gesetzt ist. Blockiert heißt dabei das alle Interrupts nicht behandelt werden. Diese Flagge kann nur gesetzt werden wenn sicher der Computer im Supervisormode befindet. siehe 2.5

Wir unterscheiden dabei zwischen drei verschiedenen Interrupt-Quelle, wobei jede Quelle einen eigenen IV hat, wie in Tabelle 7

Tabelle 7:

Interrupt-Quelle	IV Name	IV Standard Wert
IO-Interrupts	IV-IO	0x000x0
INT-Instruktion	IV-INT	0x0000
Timed-Interrupts	IV-TI	0x0000

2.4.1 Timed-Interrupts

Der Timed-Intrrupt funktioniert wie ein Wecker. Nachdem Ausführen der STI (Set Timed Interrupt) Instruktion, wird nach angebender Anzahl an ausgeführten Instruktion ein

Intrrupt ausgelöst. So würde STI 0x00ff in 256 Instruktion einen Interrupt auslösen. Wenn ein Timed-Interrupt mit der Zeit 0x0000 gesetzt wird, so wird der Timed-Intrrupt deaktiviert.

2.4.2 IO-Interrupts

2.5 Supervisor-/Usermode

Der Computer hatte ein eingebautes Rechte-System. Er kann dabei in zwei Modi operieren: dem Supervisormode und Usermode. Im Supervisormode kann der Computer alle Funktion, ohne einschreckung, nutzen. Im Usermode hingegen ist der Computer in einigen Funktion eingeschrenckt. Folgendes kann der Computer im Usermode *nicht* machen:

- Setzen der SUP Flagge
- Änderung der OINT Flagge
- \bullet Lesen und/oder schreiben in den Bereichen von 0x0000 0x3fff und 0xd000 0xffff
- Änderung der Banken
- Die IO-Berechtigungsliste zu modifizieren
- Zugriff auf IO-Geräte, welche nicht in der Berechtigungsliste gespeichert sind

Der Modes des Computers (Supervisor or User) wird dabei in der SUP Flagge gespeichert. Eine gesetzte SUP Flagge entspricht dem Supervisormode und eine nicht gesetzte SUP dem Usermode Der Computer started dabei mit gestetzter SUP Flagge.

Zudem änderet sich je nach Modus des Computer die Start position des Stacks wie in Unterunterabschnitt 2.2.2 erleutert.

Mehr zu der Motivation hinter diesem System in Unterabschnitt 3.4

2.6 Instruktions-Satz

Alle zuverfügenung stehenden Instruktion sind in Tabelle 8. Die Ins-ID, steht für Instruktions-ID, welecher jeder Instruktion eine zugeordnet ist. op1, op2 und op3 sind dabei die mög-

lich parameter der Instruktion. Sie können dabei Register (reg1, reg2 oder reg3) sein oder ein Konstante (c).

3 Kommentar zur Specification

3.1 16 bit Daten/Address Länge

Die Address- und Datenlänge besagt viele Binäre Ziffern (bits) für eine Address und Daten verwendet werden. Je mehr Ziffern man verwendet desto größere Zahlen können in einer Operation verarbeitet werden wobei die maximal repräsentierbare Zahle $2^n - 1$ ist wenn n die Anzahl der Binary Ziffern (= Bits) ist und wenn man mit 0 anfängt zu zählen. Sie Tabelle 9

Ein eine n stellige Binär Zahl wobei n teilbar durch 8 ist, ist dabei relative angenehm, 8 bit = 1 byte. Das byte ist dabei die Basis Einheit für so gut wie alle informationstechnischen Standards. Daher ist es gute eine solches n zu wählen. Zudem kommen einige elementar ICs, z.B. Buffer oder Register, immer mit 8 bits.

Jedoch gilt je mehr Bits man verwendet, desto mehr Schaltung brauchen man, desto mehr Stromverbrauch. Da wir wie zwar nicht speziell auf Platz und Stromverbrauch optimieren, aber trozdem ein limitiertes Buget haben, können wir auch nicht eine belibig große Daten/Address Länge wählen.

Wir haben uns daher für 16 bit entschieden, der Codea man laut Tabelle 9 Zahlen bis zwischen 0 und 65535 darstellen kann. Diese Menge ist gerade große genug, um für die meisten Programme große genüge Zahl abzubilden 3 .

Die Entscheidung zur größe der Daten/Address Länge ist eine sehr ausschlag gebende, daher haben wir diese zuerst festgelegt. Sie wird für viele weitere Entscheidung eine wichtige Rolle spielen. Wichtig ist nur das wir maximal 65536 Zustände oder Zahlen von 0 bis 65535 darstellen können mit unseren 16 bit

³Für Programme die Zahlen welche > 65535 darstellen wohlen ist es ratsam immer zwei oder mehr Spreichereinheiten zunehmen oder bei Berechnungen, selbige auf zwei oder mehr Schritte auf zuteilen

Tabelle 8: Instruktions-Satz

	1				TURTIONS-DATZ
Ins-ID	Name	op1	op2	op3	Beschreibung
0x00	NOP				Kein Effekt
0x01	MOV	reg1	m reg2/c		reg1 = reg2/c
0x02	ADD	reg1	reg2	m reg3/c	reg1 = reg2 + reg3/c
0x03	SUB	reg1	reg2	m reg3/c	reg1 = reg2 - reg3/c
0x04	MUL?	reg1	reg2	m reg3/c	reg1 = reg2 * reg3/c
0x05	DIV?	reg1	reg2	m reg3/c	reg1 = reg2 / reg3/c
0x06	XOR	reg1	reg2	m reg3/c	$ m reg1 = reg2 \oplus reg3/c$
0x07	AND	reg1	reg2	m reg3/c	$reg1 = reg2 \wedge reg3/c$
80x0	OR	reg1	reg2	m reg3/c	$reg1 = reg2 \lor reg3/c$
0x09	NOT	reg1	reg2/c		$reg1 = \neg reg2/c$
0x0a	STR	reg1	reg2	m reg3/c	memory[reg2 + reg3/c] = reg1
0x0b	LD	reg1	reg2	m reg3/c	m reg1 = memory[reg2 + reg3/c]
0x0c	BNK1	m reg1/c			Setzt BID für Bank-Slot1
0x0d	BNK2	m reg1/c			Setzt BID für Bank-Slot2
0x0e	PUSH	reg1/c			SP-; memory[SP] = reg1
0x0f	POP	reg1			reg1 = memory[SP]; SP++
0x10	PEEK	reg1			reg1 = memory[SP]
0x11	CALL	m reg1/c			memory[SP] = IP; SP++;
					${ m IP}={ m reg}1/{ m c}$
0x1b	RET				IP = memory[SP]; SP++
0x12	TEST	reg1	reg2/c		Vergleicht reg1 und reg2/c
0x13	JE	reg1/c			$IP = reg1/c ext{ if } E$
0x14	JO	m reg1/c			$IP = reg1/c ext{ if } O$
0x15	JG	m reg1/c			$IP = reg1/c ext{ if } G$
0x16	JL	m reg1/c			${ m IP}={ m reg}1/{ m c}$ if ${ m L}$
0x17	IN	reg1	reg2		reg1 = IO[reg2]
0x18	OUT	m reg1/c	reg2		IO[reg2] = reg1/c
0x19	AIO	reg1			Aktiviert IO[reg1]
0x1a	DIO	reg1			Deaktivieren IO[reg1]
0x1b	TYPE	reg1	reg2		reg1 = Type von IO[reg2]
0x1c	INT				Löst einen Interrupt aus
0x1d	STI	reg1/c			Setzt Timed Interrupt für reg1/c
	1	- /			

Tabelle 9: Maximalerepersäntierbare Zahlen (startend mit 0)

n	$n^2 - 1$
2	3
4	15
8	255
16	65535
32	4294967295
64	18446744073709551615

3.2 Register Anzahl

Der Computer hat 8 Register. Wir haben uns für Acht ausfolgenden Gründen entschieden: Zu erst die minimale Anzahl anregisteren die wirklich gebraucht würde, ist 5! Man braucht mindestens zwei all Zweck Register um binäre Rechenoperation durch zu führen, einen Stackpointer, einen Instruktion Point und einen Ort wo man die Flaggen speichern kann 4

Fünf lässt sich nicht mehr mit 2 bits repräsentieren $(2^2 = 4)$, daher muss man 3 bit $(2^2 = 8)$ nehmen. Der Grund warum wir nicht mehr genomen haben hat mit der Encodierung von Instruktionen zutun siehe Unterabschnitt 3.3. Somit haben sich 8 Register als das Optimum ergeben

3.3 Alternative Instruktion Encodierung

3.4 Gedanken Hinter dem Supervisormode

4 Quellenverzeichnis

⁴Theorthisch ist es möglich das Flaggen Register wegzulassen, wir haben uns aber für eine solches Register entschieden siehe ??