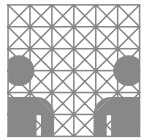


64-040 Modul InfB-RS: Rechnerstrukturen

https://tams.informatik.uni-hamburg.de/lectures/2016ws/vorlesung/rs

– Kapitel 13 –

Andreas Mäder

Universität Hamburg
Fakultät für Mathematik, Informatik und Naturwissenschaften
Fachbereich Informatik

Technische Aspekte Multimodaler Systeme

Wintersemester 2016/2017

Kapitel 13

Rechnerarchitektur

Was ist Rechnerarchitektur?

Definitionen

1. *The term architecture is used here to describe the attributes of a system as seen by the programmer, i.e., the conceptual structure and functional behaviour, as distinct from the organization and data flow and control, the logical and the physical implementation.* [Amdahl, Blaauw, Brooks]

2. *The study of computer architecture is the study of the organization and interconnection of components of computer systems. Computer architects construct computers from basic building blocks such as memories, arithmetic units and buses.*

Was ist Rechnerarchitektur? (cont.)

From these building blocks the computer architect can construct anyone of a number of different types of computers, ranging from the smallest hand-held pocket-calculator to the largest ultra-fast super computer. The functional behaviour of the components of one computer are similar to that of any other computer, whether it be ultra-small or ultra-fast.

By this we mean that a memory performs the storage function, an adder does addition, and an input/output interface passes data from a processor to the outside world, regardless of the nature of the computer in which they are embedded. The major differences between computers lie in the way of the modules are connected together, and the way the computer system is controlled by the programs. In short, computer architecture is the discipline devoted to the design of highly specific and individual computers from a collection of common building blocks. [Stone]

Rechnerarchitektur: zwei Aspekte

1. Operationsprinzip:
   das funktionelle Verhalten der Architektur
   - = Programmierschnittstelle
   - = ISA – **I**nstruction **S**et **A**rchitecture
     Befehlssatzarchitektur
   - = Maschinenorganisation: *Wie werden Befehle abgearbeitet?*
   - → folgt ab Kapitel „14 Instruction Set Architecture“

2. Hardwarearchitektur:
   der strukturelle Aufbau des Rechnersystems
   - = Art und Anzahl der Hardware-Betriebsmittel +
     die Verbindungs- / Kommunikationseinrichtungen
   - = (technische) Implementierung

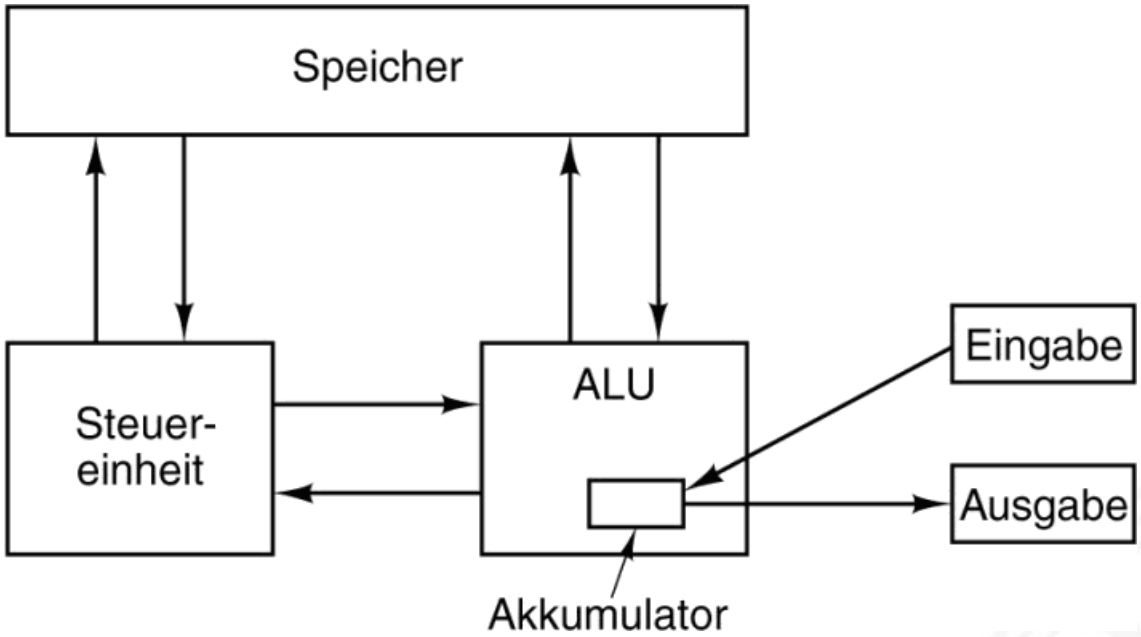
Wiederholung: von-Neumann Konzept

- J. Mauchly, J.P. Eckert, J. von-Neumann 1945
- Abstrakte Maschine mit minimalem Hardwareaufwand
  - System mit Prozessor, Speicher, Peripheriegeräten
  - die Struktur ist unabhängig von dem Problem, das Problem wird durch austauschbaren Speicherinhalt (Programm) beschrieben
- gemeinsamer Speicher für Programme und Daten
  - fortlaufend adressiert
  - Programme können wie Daten manipuliert werden
  - Daten können als Programm ausgeführt werden
- Befehlszyklus: Befehl holen, decodieren, ausführen

$\Rightarrow$ enorm flexibel

- **alle** aktuellen Rechner basieren auf diesem Prinzip
- aber vielfältige Architekturvarianten, Befehlssätze, usw.

Wiederholung: von-Neumann Rechner



[TA14]

Fünf zentrale Komponenten:

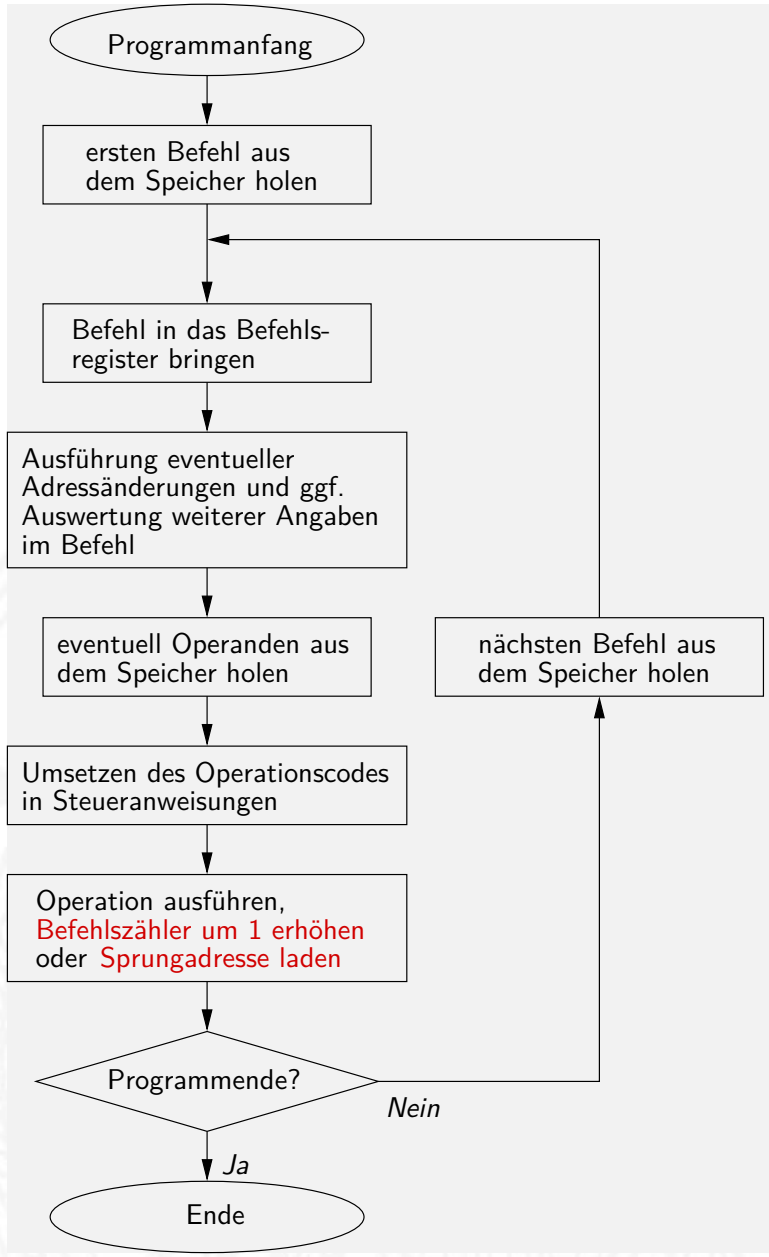
- Prozessor mit **Steuerwerk** und **Rechenwerk** (ALU, Register)
- **Speicher**, gemeinsam genutzt für Programme und Daten
- **Eingabe-** und **Ausgabewerke**
- verbunden durch Bussystem

Wiederholung: von-Neumann Rechner (cont.)

- Prozessor (CPU) = Steuerwerk + Operationswerk
- Steuerwerk: zwei zentrale Register
  - Befehlszähler (*program counter PC*)
  - Befehlsregister (*instruction register IR*)
- Operationswerk (Datenpfad, *data-path*)
  - Rechenwerk (*arithmetic-logic unit ALU*)
  - Universalregister (mind. 1 *Akkumulator*, typisch 8..64 Register)
  - evtl. Register mit Spezialaufgaben
- Speicher (*memory*)
  - Hauptspeicher/RAM: *random-access memory*
  - Hauptspeicher/ROM: *read-only memory* zum Booten
  - Externspeicher: Festplatten, CD/DVD, Magnetbänder
- Peripheriegeräte (Eingabe/Ausgabe, *I/O*)

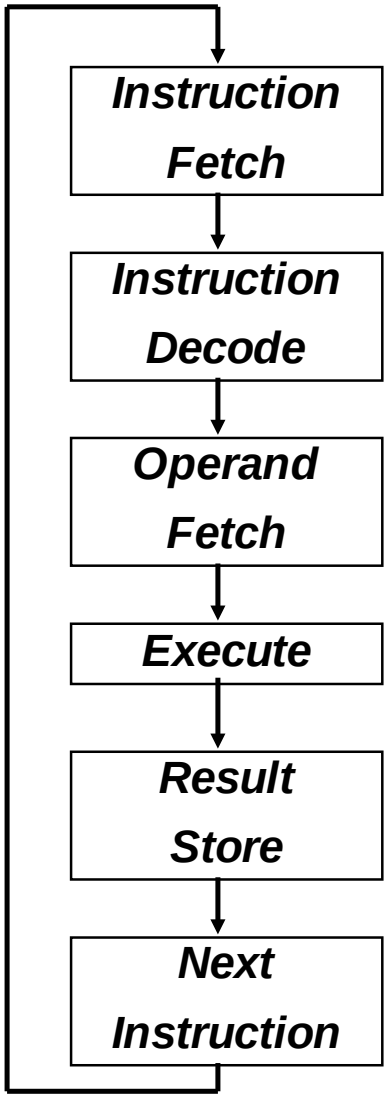
Programmverarbeitung

- von-Neumann Konzept
  - Programm als Sequenz elementarer Anweisungen (Befehle)
  - als Bitvektoren im Speicher codiert
  - Interpretation (Operanden, Befehle und Adressen) ergibt sich aus dem Kontext (der Adresse)
  - zeitsequenzielle Ausführung der Instruktionen



Programmverarbeitung (cont.)

- Ausführungszyklus



Befehl aus Programmspeicher holen

auszuführende Aktionen und Länge der Instruktion bestimmen, ggf. Worte nachladen

Operanden ermitteln und laden

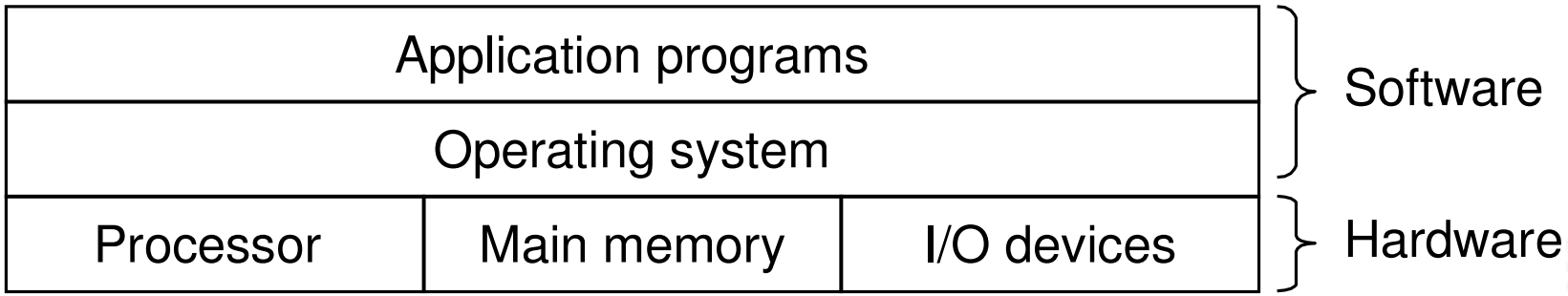
Ergebnis der Operation berechnen bzw. Status ermitteln

Ergebnisse für später abspeichern

Folgeoperation ermitteln

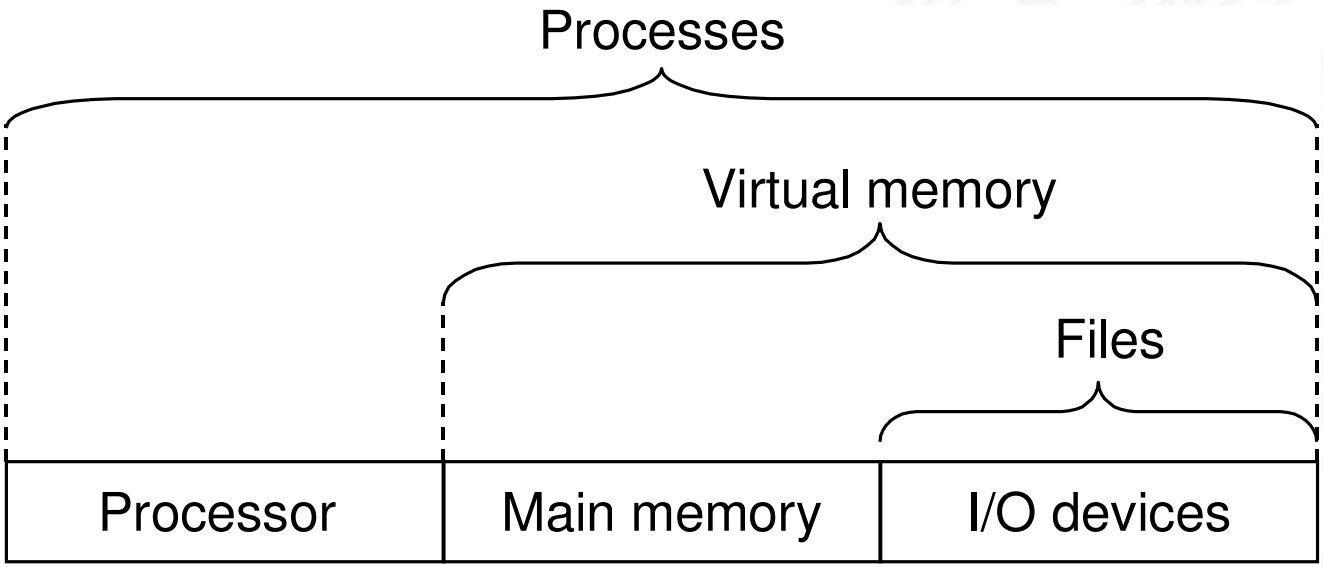
Beschreibungsebenen

- Schichten-Ansicht: Software – Hardware



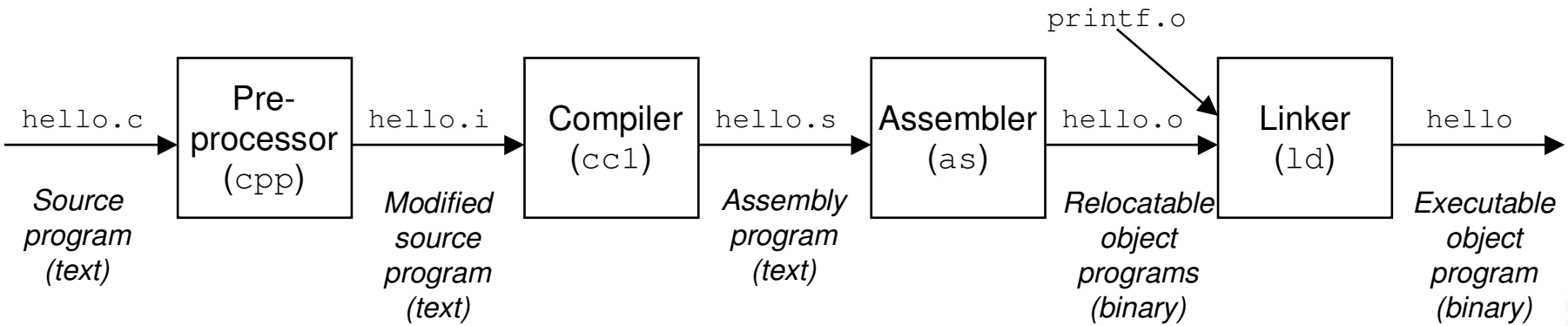
[BO15]

- Abstraktionen durch Betriebssystem



[BO15]

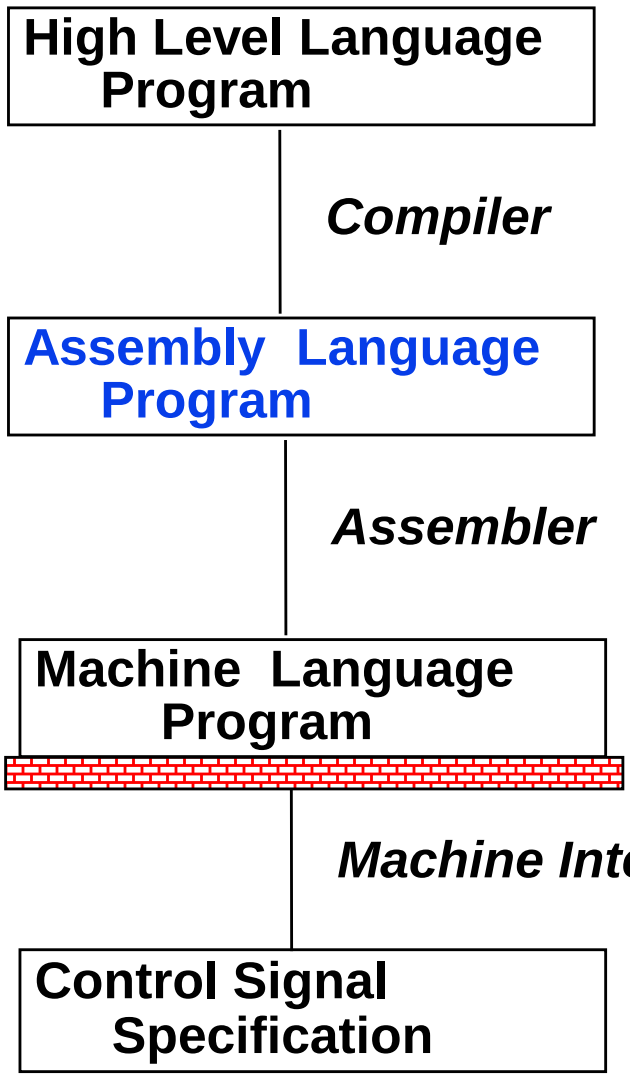
Das Kompilierungssystem



[BO15]

- verschiedene Repräsentationen des Programms
  - Hochsprache
  - Assembler
  - Maschinensprache
- Ausführung der Maschinensprache
  - von-Neumann Zyklus: Befehl holen, decodieren, ausführen
  - reale oder virtuelle Maschine

Das Kompilierungssystem (cont.)




```
temp = v[k];
v[k] = v[k+1];
v[k+1] = temp;
```

```
lw  $15,   0($2)
lw  $16,   4($2)
sw $16,   0($2)
sw $15,   4($2)
```

```
0000 1001 1100 0110 1010 1111 0101 1000
1010 1111 0101 1000 0000 1001 1100 0110
1100 0110 1010 1111 0101 1000 0000 1001
0101 1000 0000 1001 1100 0110 1010 1111
```

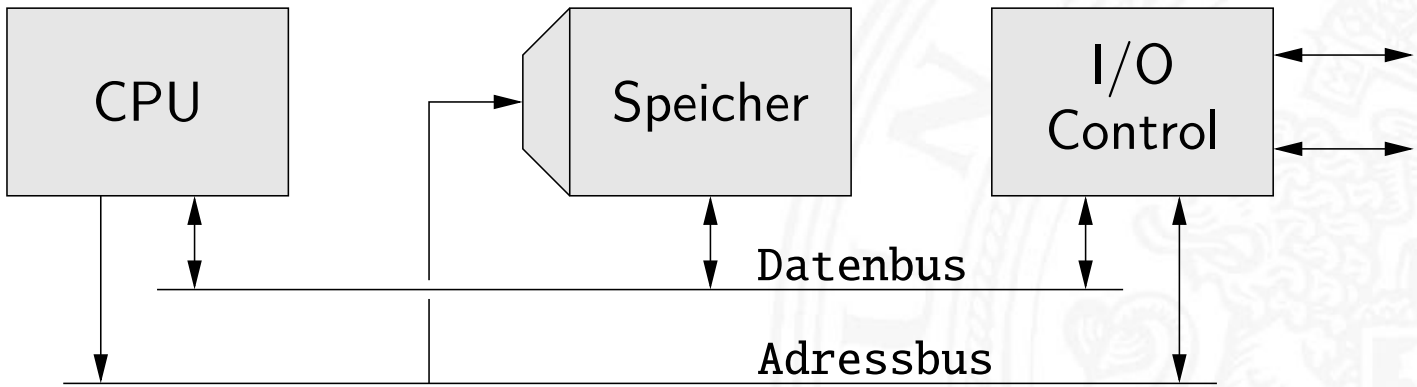
ALUOP[0:3] <= InstReg[9:11] & MASK

[PH16b]

Abstraktion im VLSI-Entwurf

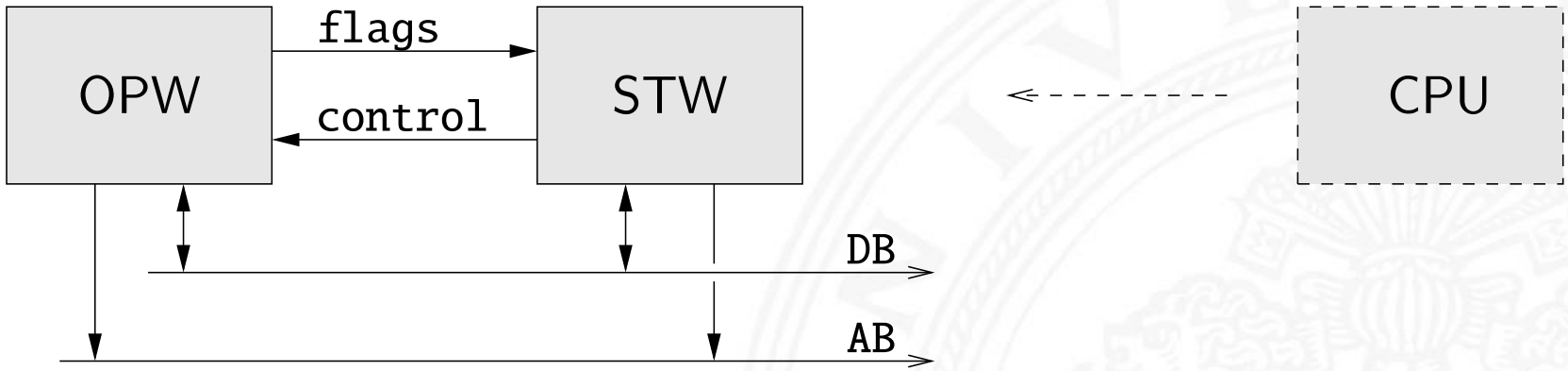
Hardware Abstraktionsebenen

- keine einheitliche Bezeichnung in der Literatur
- Architekturebene
  - Funktion/Verhalten Leistungsanforderungen
  - Struktur Netzwerk
    aus Prozessoren, Speicher, Busse, Controller...
  - Nachrichten Programme, Prokolle
  - Geometrie Systempartitionierung



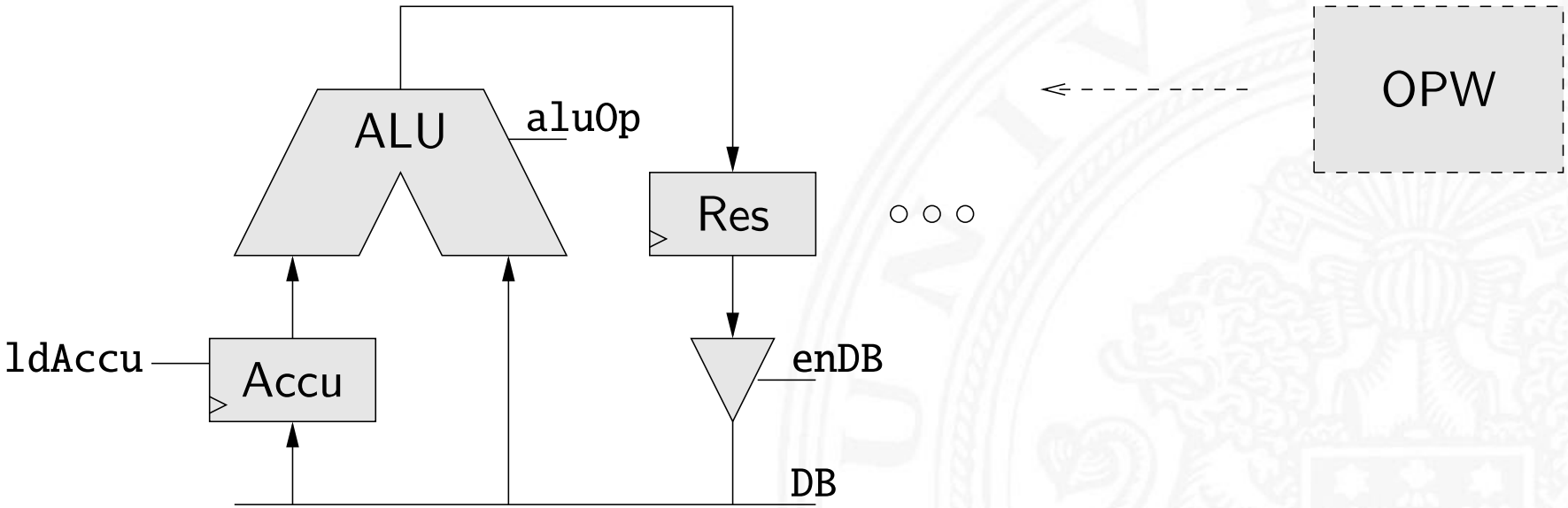
Abstraktion im VLSI-Entwurf (cont.)

- Hauptblockebene (Algorithmenebene, funktionale Ebene)
  - Funktion/Verhalten Algorithmen, formale Funktionsmodelle
  - Struktur Blockschaltbild
    aus Hardwaremodule, Busse...
  - Nachrichten Prokolle
  - Geometrie Cluster



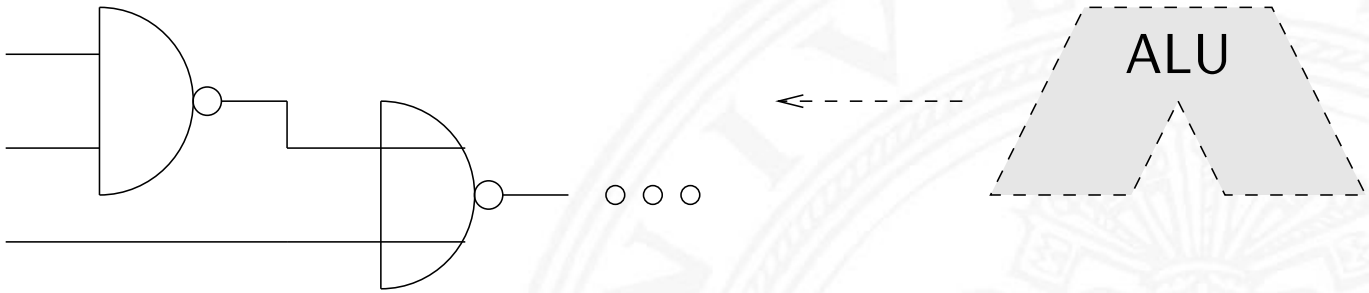
Abstraktion im VLSI-Entwurf (cont.)

- Register-Transfer Ebene
  - Funktion/Verhalten Daten- und Kontrollfluss, Automaten...
  - Struktur RT-Diagramm
    aus Register, Multiplexer, ALUs...
  - Nachrichten Zahlencodierungen, Binärworte...
  - Geometrie Floorplan



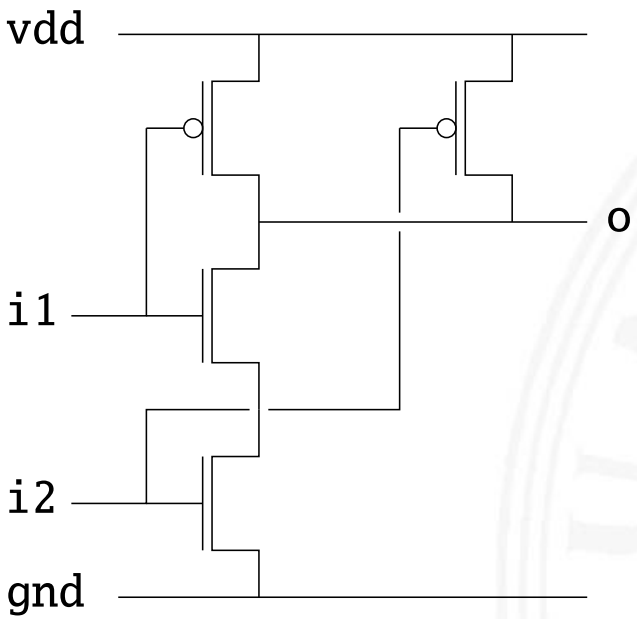
Abstraktion im VLSI-Entwurf (cont.)

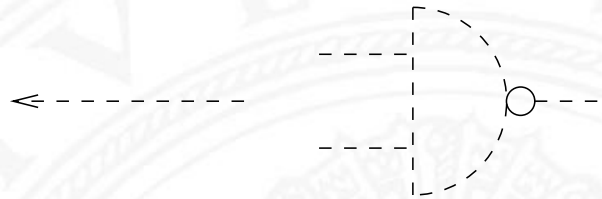
- Logikebene (Schaltwerkebene)
  - Funktion/Verhalten Boole'sche Gleichungen
  - Struktur Gatternetzliste, Schematic
    aus Gatter, Flipflops, Latches...
  - Nachrichten Bit
  - Geometrie Moduln



Abstraktion im VLSI-Entwurf (cont.)

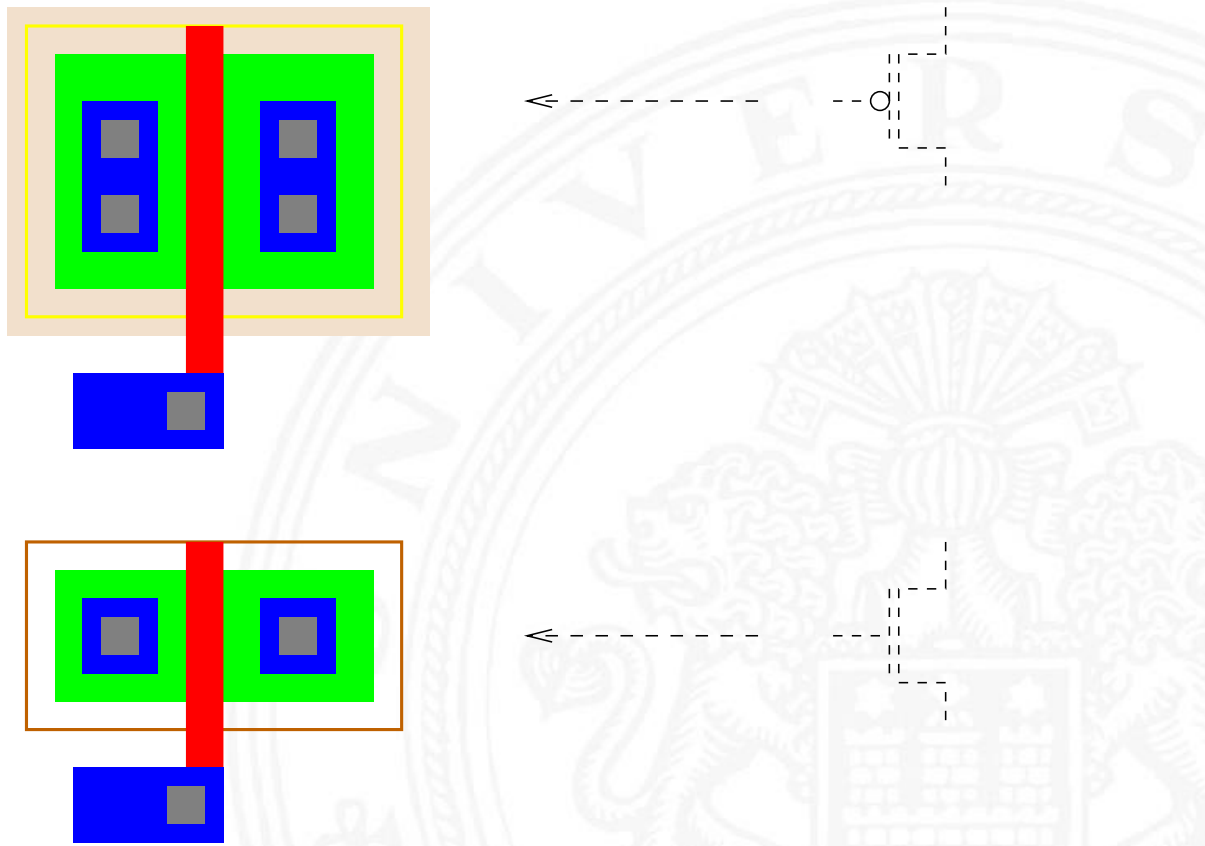
- elektrische Ebene (Schaltkreisebene)
  - Funktion/Verhalten Differentialgleichungen
  - Struktur elektrisches Schaltbild
    aus Transistoren, Kondensatoren...
  - Nachrichten Ströme, Spannungen
  - Geometrie Polygone, Layout → physikalische Ebene



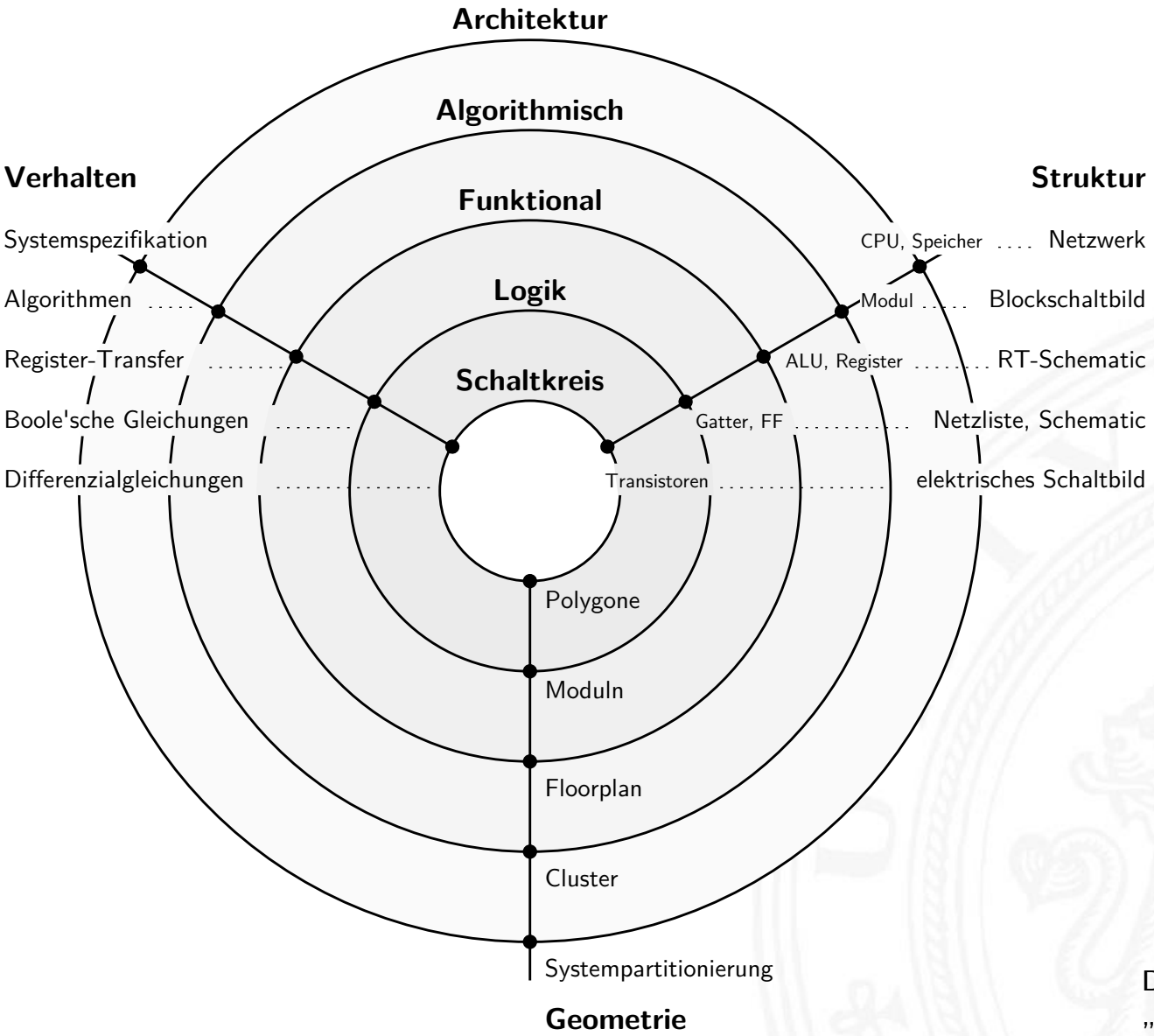


Abstraktion im VLSI-Entwurf (cont.)

- physikalische Ebene (geometrische Ebene)
  - Funktion/Verhalten partielle DGL
  - Struktur Dotierungsprofile



Y-Diagramm



D. Gajski, R. Kuhn 1983:
„New VLSI Tools“ [GK83]

Y-Diagramm (cont.)

drei unterschiedliche Aspekte/Dimensionen:

1. Verhalten
2. Struktur (logisch)
3. Geometrie (physikalisch)

- Start möglichst abstrakt, z.B. als Verhaltensbeschreibung
- Ende des Entwurfsprozesses ist vollständige IC Geometrie für die Halbleiterfertigung (Planarprozess)

- Entwurfsprogramme („EDA“, *Electronic Design Automation*) unterstützen den Entwerfer: setzen Verhalten in Struktur und Struktur in Geometrien um

Systemmodellierung

Modellierung eines digitalen Systems als Schaltung aus

- speichernden Komponenten
  - Registern — Flipflops, Register, Registerbank
  - Speichern — SRAM, DRAM, ROM, PLA
- funktionalen Schaltnetzen
  - Addierer, arithmetische Schaltungen
  - logische Operationen
  - „random-logic“ Schaltnetzen
- Verbindungsleitungen
  - Busse / Leitungsbündel
  - Multiplexer und Tri-state Treiber

Rechnerarchitektur: Hardwarestruktur

- bisher:
  - Gatter und Schaltnetze
  - Flipflops als einzelne Speicherglieder
  - Schaltwerke zur Ablaufsteuerung

- weitere Komponenten: Register-Transfer-... Hauptblockebene
  - Speicher
  - Busse, Bustiming
  - Mikroprogrammierung zur Ablaufsteuerung

Speicher

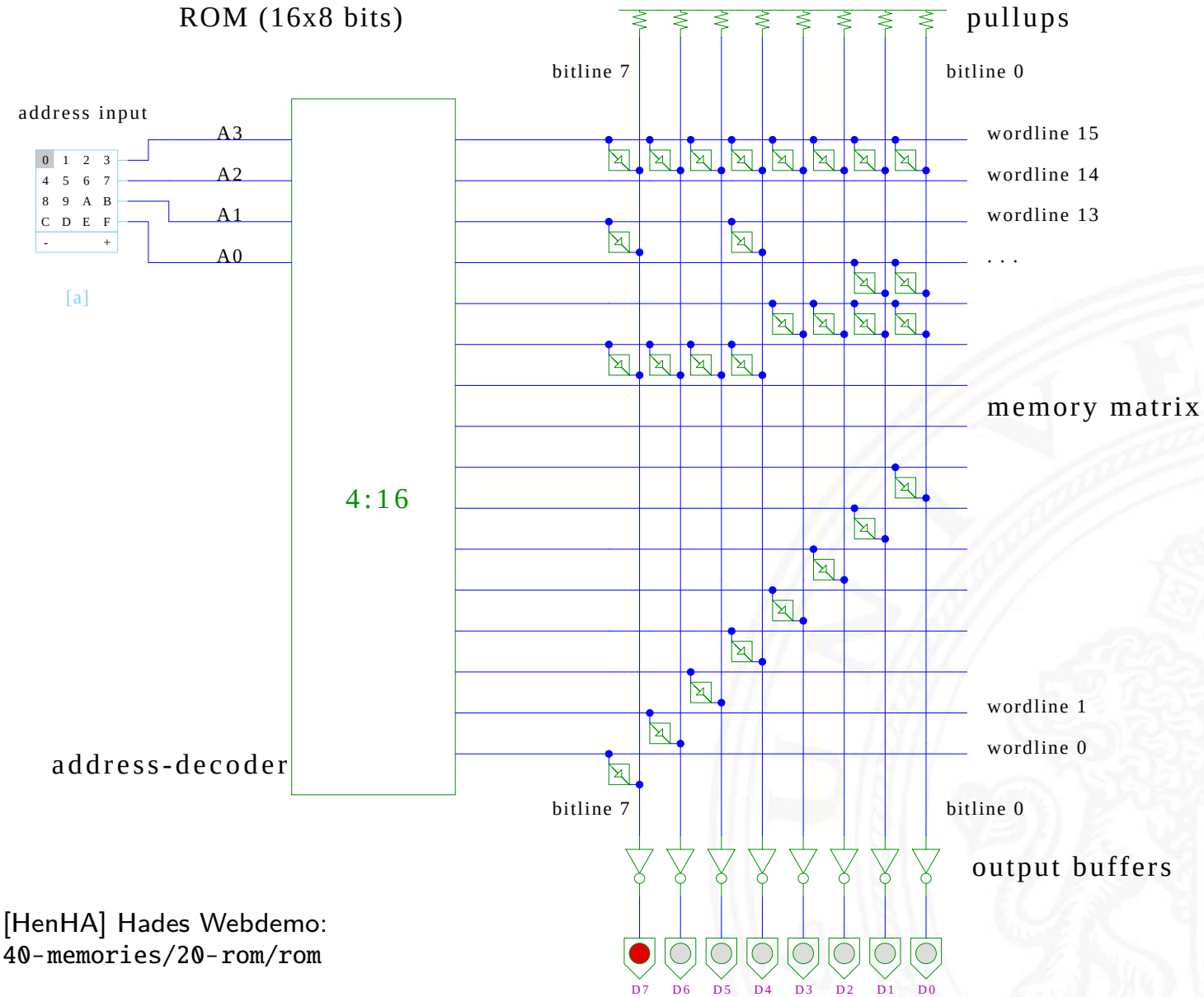
- System zur Speicherung von Information
- als Feld von N Adressen mit je m bit
- typischerweise mit n-bit Adressen und $N = 2^n$
- Kapazität also $2^n \times m$ bits

- Klassifikation:
  - Speicherkapazität
  - Schreibzugriffe möglich?
  - Schreibzugriffe auf einzelne bits/Bytes oder nur Blöcke?
  - Information flüchtig oder dauerhaft gespeichert?
  - Zugriffszeiten beim Lesen und Schreiben
  - Technologie

Speicherbausteine: Varianten

Typ	Kategorie	Löschen	byte-adressierbar	flüchtig	Typische Anwendung
SRAM	Lesen/Schreiben	elektrisch	ja	ja	Level-2 Cache
DRAM	Lesen/Schreiben	elektrisch	ja	ja	Hauptspeicher (alt)
SDRAM	Lesen/Schreiben	elektrisch	ja	ja	Hauptspeicher
ROM	nur Lesen	—	nein	nein	Geräte in großen Stückzahlen
PROM	nur Lesen	—	nein	nein	Geräte in kleinen Stückzahlen
EPROM	vorw. Lesen	UV-Licht	nein	nein	Prototypen
EEPROM	vorw. Lesen	elektrisch	ja	nein	Prototypen
Flash	Lesen/Schreiben	elektrisch	nein	nein	Speicherkarten, Mobile Geräte, SSDs

ROM: Read-Only Memory



[HenHA] Hades Webdemo:
`40-memories/20-rom/rom`

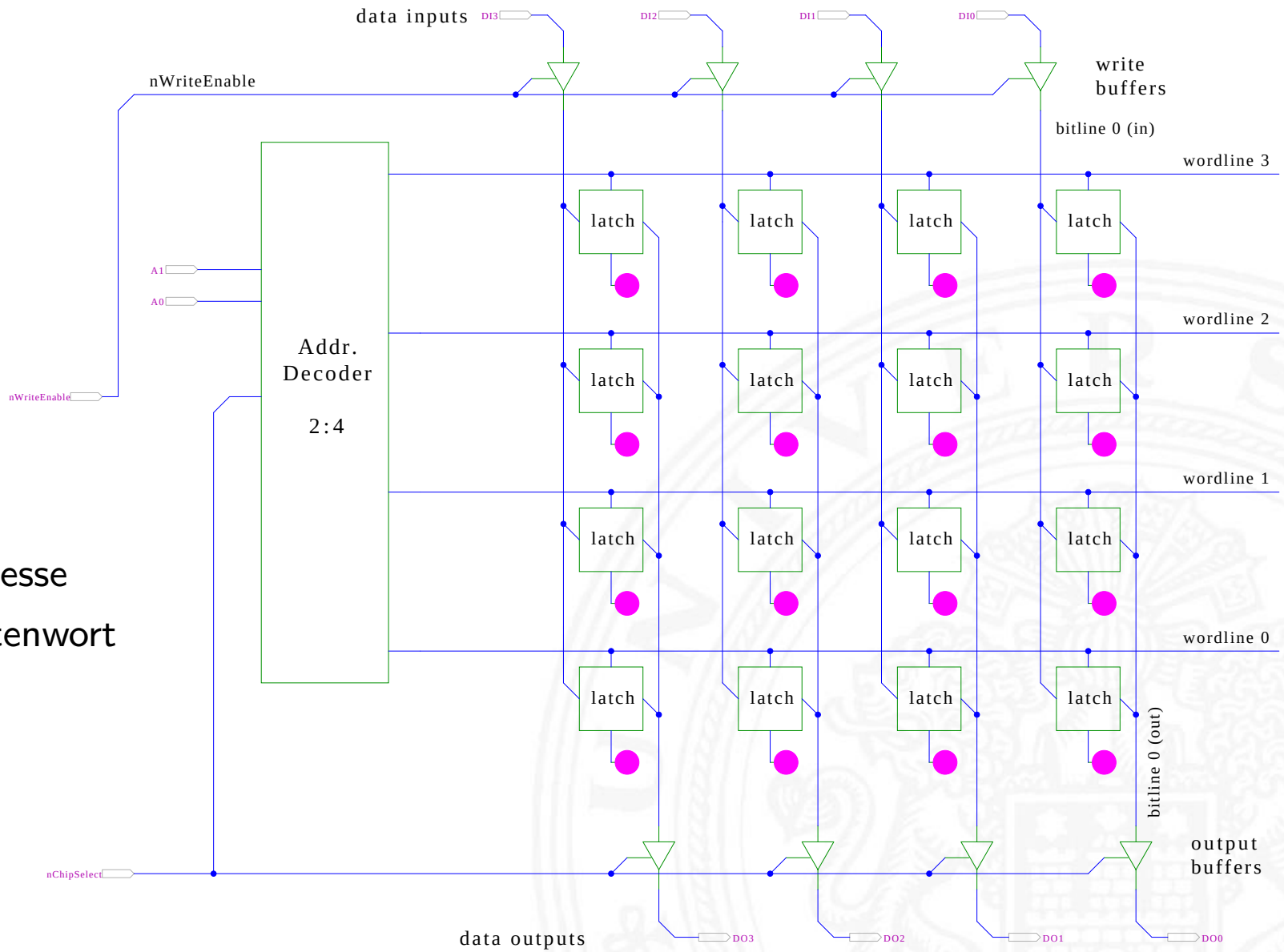
RAM: Random-Access Memory

Speicher, der im Betrieb gelesen und geschrieben werden kann

- Arbeitsspeicher des Rechners
- für Programme und Daten
- keine Abnutzungseffekte

- Aufbau als Matrixstruktur
- n Adressbits, konzeptionell 2^n Wortleitungen
- m Bits pro Wort
- Realisierung der einzelnen Speicherstellen?
  - statisches RAM: 6-Transistor Zelle SRAM
  - dynamisches RAM: 1-Transistor Zelle DRAM

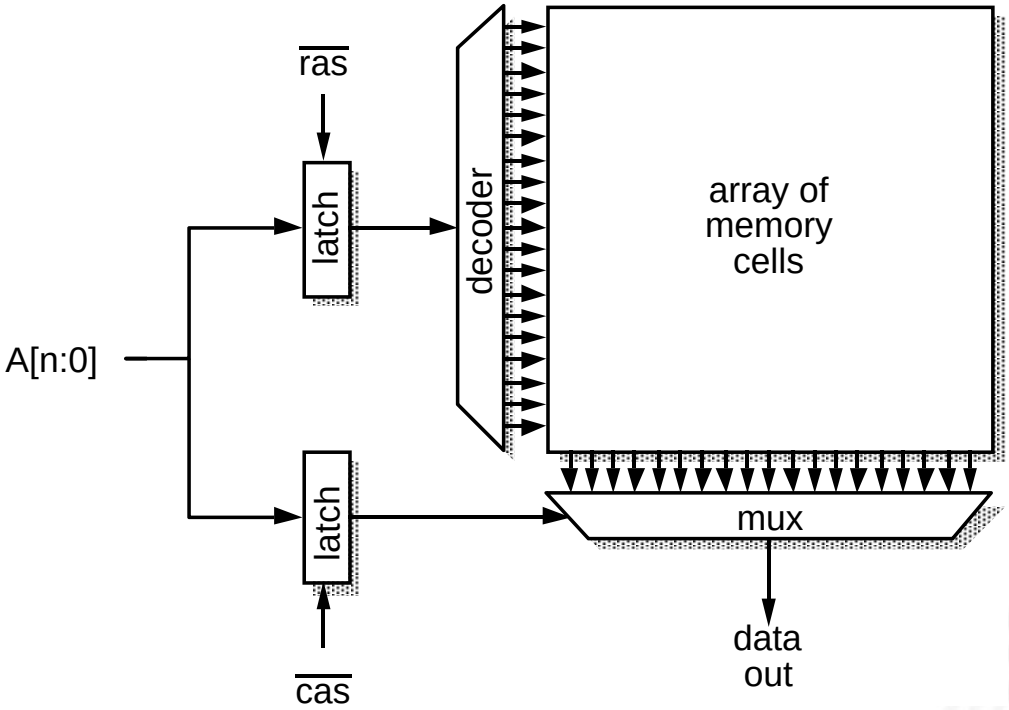
RAM: Blockschaltbild



4×4 bit
2-bit Adresse
4-bit Datenwort

[HenHA] Hades Demo: `40-memories/40-ram/ram`

RAM: RAS/CAS-Adressdecodierung



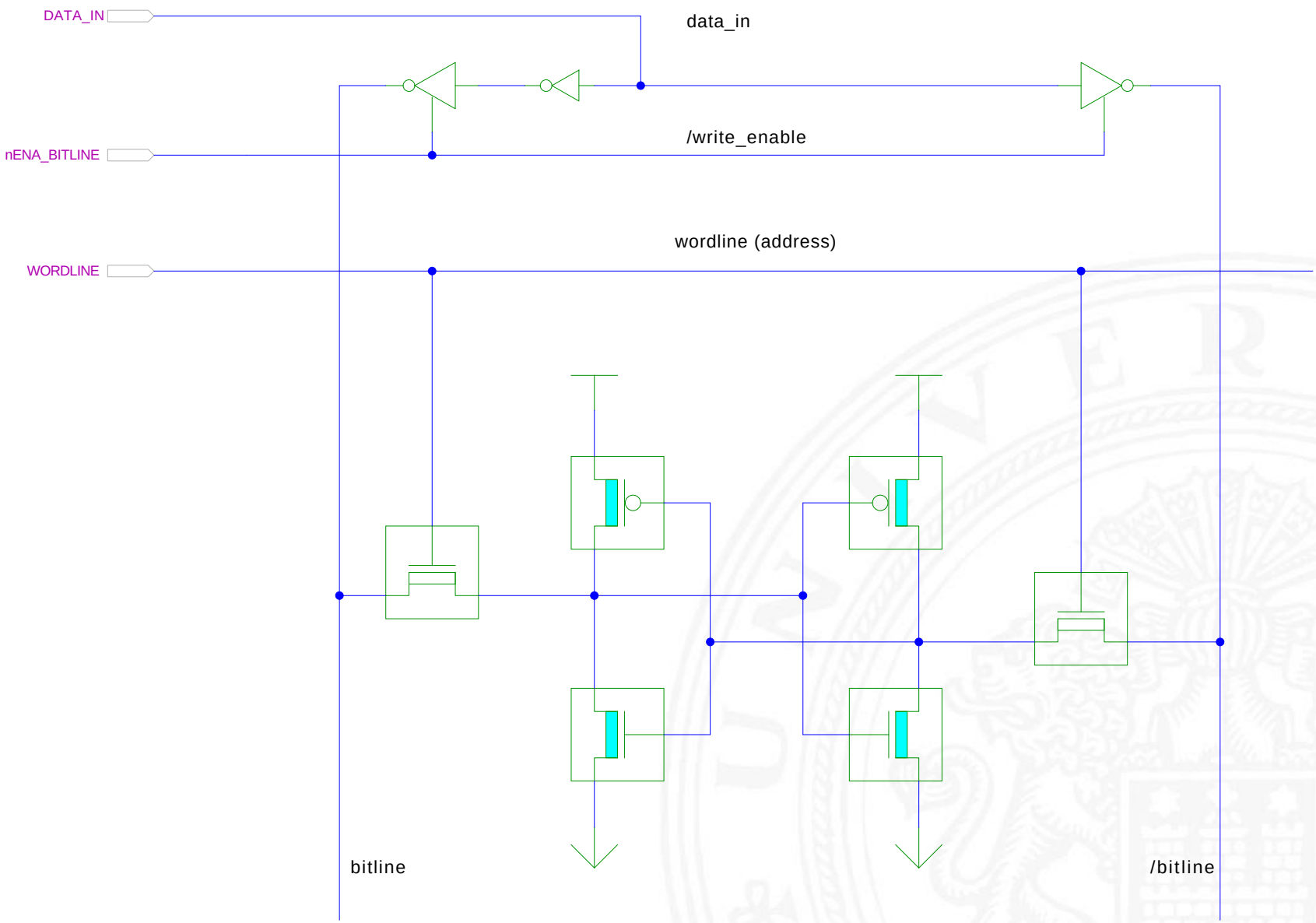
Furber: *ARM SoC Architecture* [Fur00]

- Aufteilen der Adresse in zwei Hälften
- $\overline{ras}$ „row address strobe“ wählt „Wordline“
  $\overline{cas}$ „column address strobe“ –"– „Bitline“
- je ein $2^{(n/2)}$-bit Decoder/Mux statt ein 2^n-bit Decoder

SRAM: statisches RAM

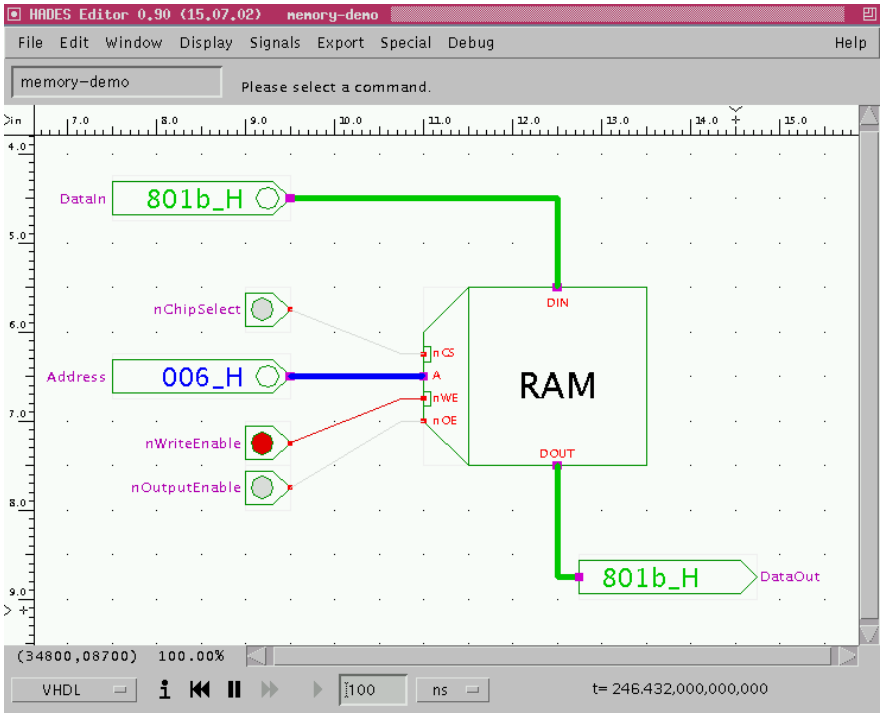
- Inhalt bleibt gespeichert solange Betriebsspannung anliegt
- *sechs-Transistor* Zelle zur Speicherung
  - weniger Platzverbrauch als Latches/Flipflops
  - kompakte Realisierung in CMOS-Technologie (s.u.)
  - zwei rückgekoppelte Inverter zur Speicherung
  - zwei n-Kanal Transistoren zur Anbindung an die Bitlines
- schneller Zugriff: Einsatz für Caches
- deutlich höherer Platzbedarf als DRAMs

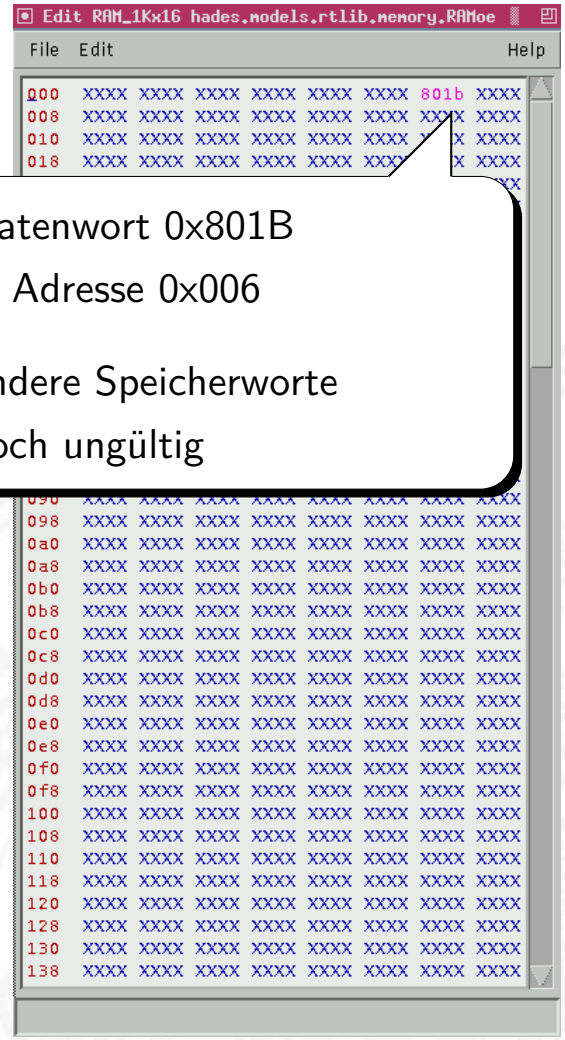
SRAM: Sechs-Transistor Speicherstelle („6T“)



[HenHA] Hades Demo: `05-switched/40-cmos/sramcell`

SRAM: Hades Demo





Datenwort 0x801B
in Adresse 0x006

andere Speicherworte
noch ungültig

- nur aktiv wenn $nCS = 0$ (*chip select*)
- Schreiben wenn $nWE = 0$ (*write enable*)
- Ausgabe wenn $nOE = 0$ (*output enable*)

[HenHA] Hades Demo: `50-rtlib/40-memory/ram`

SRAM: Beispiel IC 6116

- integrierte Schaltung, 16 Ki bit Kapazität
- Organisation als 2 Ki Worte mit je 8-bit

- 11 Adresseingänge (A10 .. A0)
- 8 Anschlüsse für gemeinsamen Daten-Eingang/-Ausgang
- 3 Steuersignale
  - $\overline{CS}$ chip-select: Speicher nur aktiv wenn $\overline{CS} = 0$
  - $\overline{WE}$ write-enable: Daten an gewählte Adresse schreiben
  - $\overline{OE}$ output-enable: Inhalt des Speichers ausgeben

- interaktive Hades-Demo zum Ausprobieren [HenHA]
  - Hades Demo: `40-memories/40-ram/demo-6116`
  - Hades Demo: `40-memories/40-ram/two-6116`

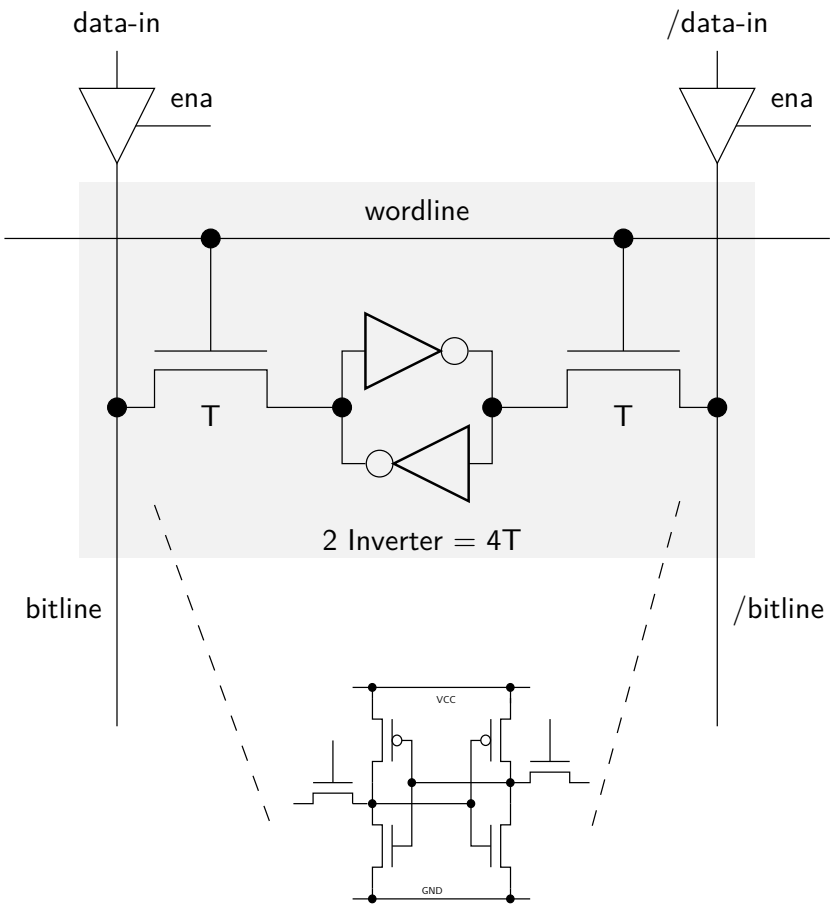
DRAM: dynamisches RAM

- Information wird in winzigen Kondensatoren gespeichert
- pro Bit je ein Transistor und Kondensator

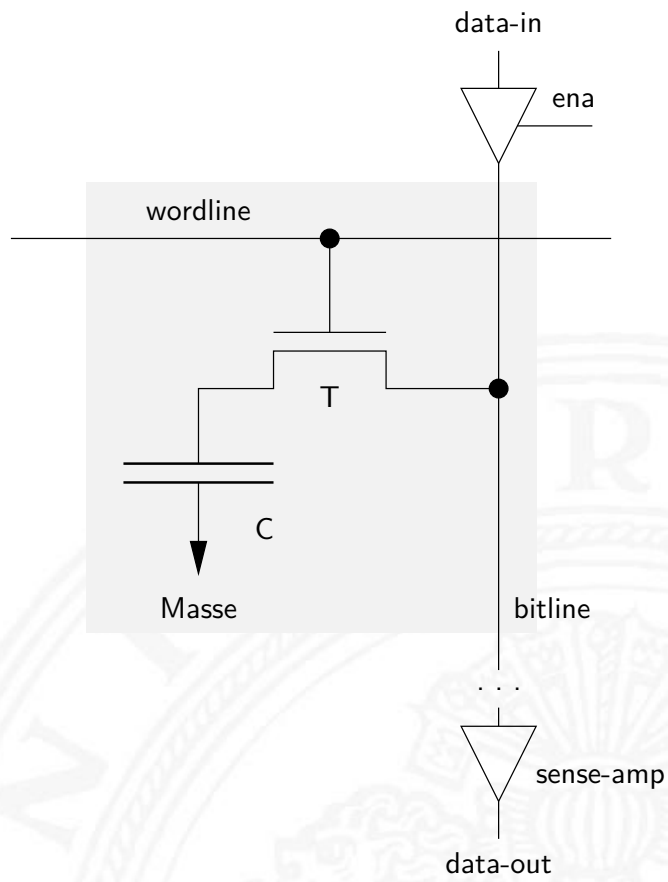
- jeder Lesezugriff entlädt den Kondensator
- *Leseverstärker* zur Messung der Spannung auf der Bitline Schwellwertvergleich zur Entscheidung logisch 0/1

– Information muss anschließend neu geschrieben werden
– auch ohne Lese- oder Schreibzugriff ist regelmäßiger *Refresh* notwendig, wegen Selbstentladung (Millisekunden)
– $10\times$ langsamer als SRAM
\+ DRAM für hohe Kapazität optimiert, minimaler Platzbedarf

SRAM vs. DRAM



- 6 Transistoren/bit
- statisch (kein refresh)
- schnell
- 10...50 × DRAM Fläche



- 1 Transistor/bit
- $C = 5\,\text{fF} \approx 47\,000$ Elektronen
- langsam (sense-amp)
- minimale Fläche

DRAM: Stacked- und Trench-Zelle

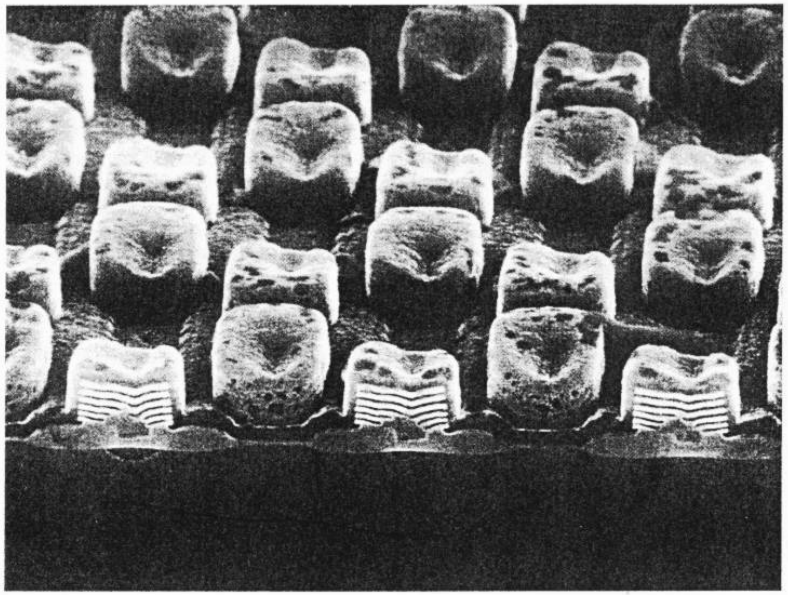
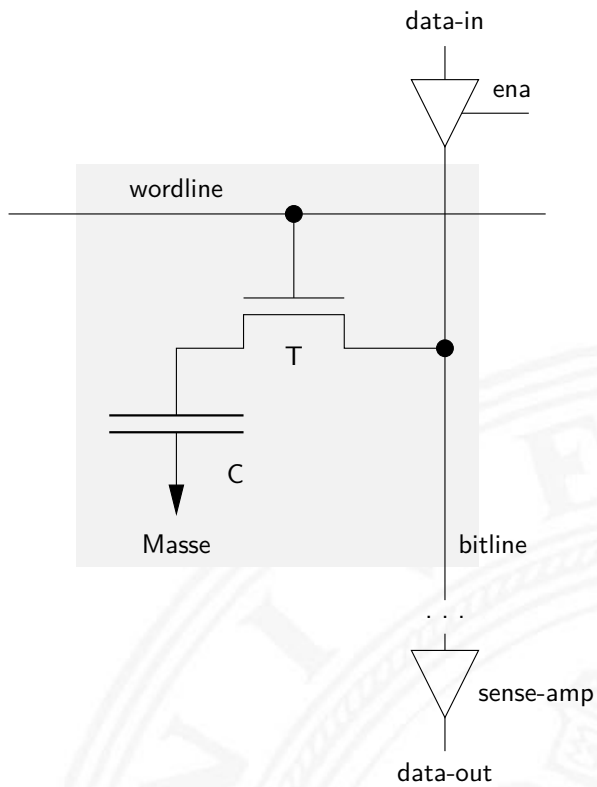


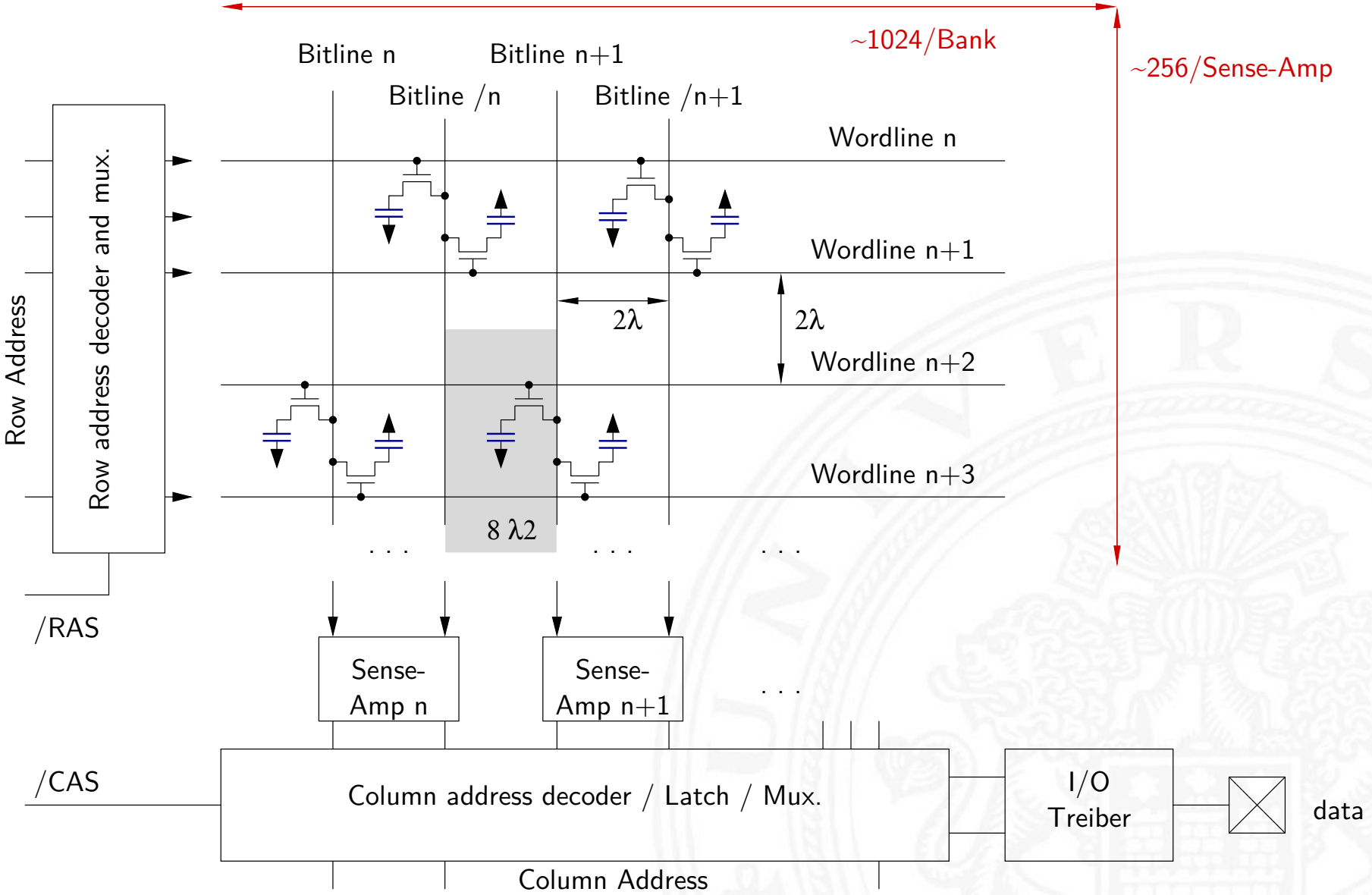
Abb. 7: Prototyp von Speicherzellen (Stapelkondensatoren) für zukünftige Speicherchips wie den Ein-Gigabit-Chip. Da für DRAM-Chips eine minimale Speicherkapazität von 25 fF notwendig ist, bringt es erhebliche Platzvorteile, die Kondensatorelemente vertikal übereinander zu stapeln. Die Dicke der Schichten beträgt etwa 50 nm. (Foto: Siemens)



Siemens 1 Gbit DRAM IBM CMOS-6X embedded DRAM

- zwei Bauformen: „stacked“ und „trench“
- Kondensatoren
  - möglichst kleine Fläche
  - Kapazität gerade ausreichend

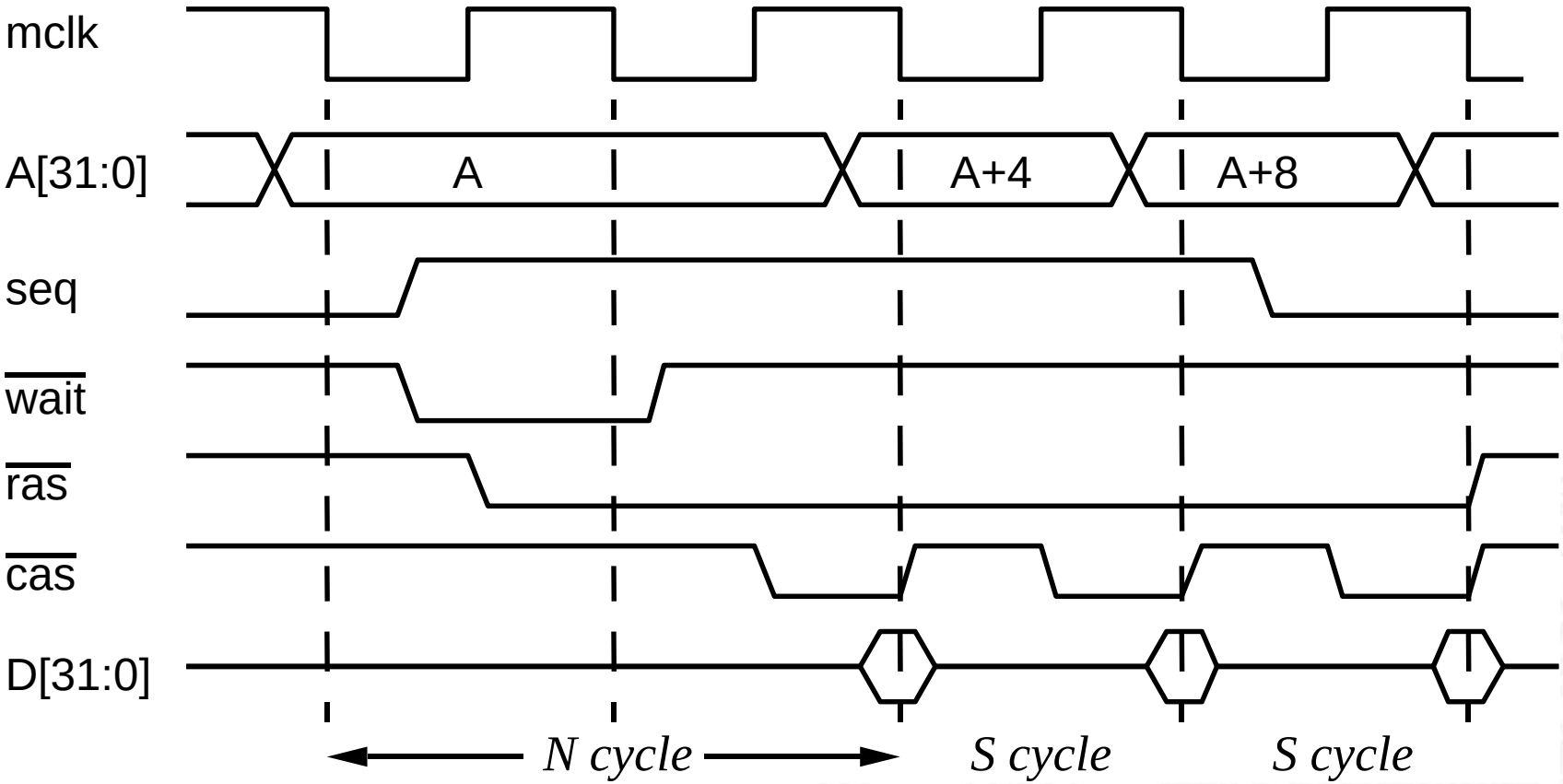
DRAM: Layout


~1024/Bank
~256/Sense-Amp
Bitline n
Bitline n+1
Bitline /n
Bitline /n+1
Wordline n
Wordline n+1
Wordline n+2
Wordline n+3
2λ
2λ
8 λ2
Row Address
Row address decoder and mux.
/RAS
Sense-
Amp n
Sense-
Amp n+1
/CAS
Column address decoder / Latch / Mux.
I/O
Treiber
data
Column Address

DRAM: Varianten

- veraltete Varianten
  - FPM: *fast-page mode*
  - EDO: *extended data-out*
  - ...
- heute gebräuchlich:
  - SDRAM: Ansteuerung synchron zu Taktsignal
  - DDR-SDRAM: *double-data rate* Ansteuerung wie SDRAM
    Daten werden mit steigender und fallender Taktflanke übertragen
  - DDR2, DDR3, DDR4: Varianten mit höherer Taktrate
    aktuell Übertragungsraten bis 25,6 GByte/sec
  - GDDR3...GDDR5X (*Graphics Double Data Rate*)
    derzeit bis 112 GByte/sec

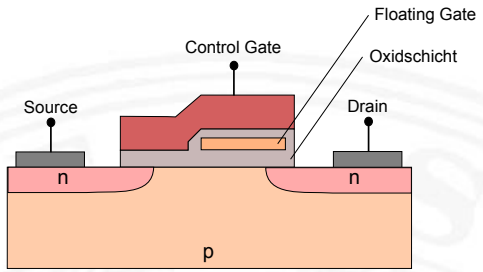
SDRAM: Lesezugriff auf sequenzielle Adressen



[Fur00]

Flash

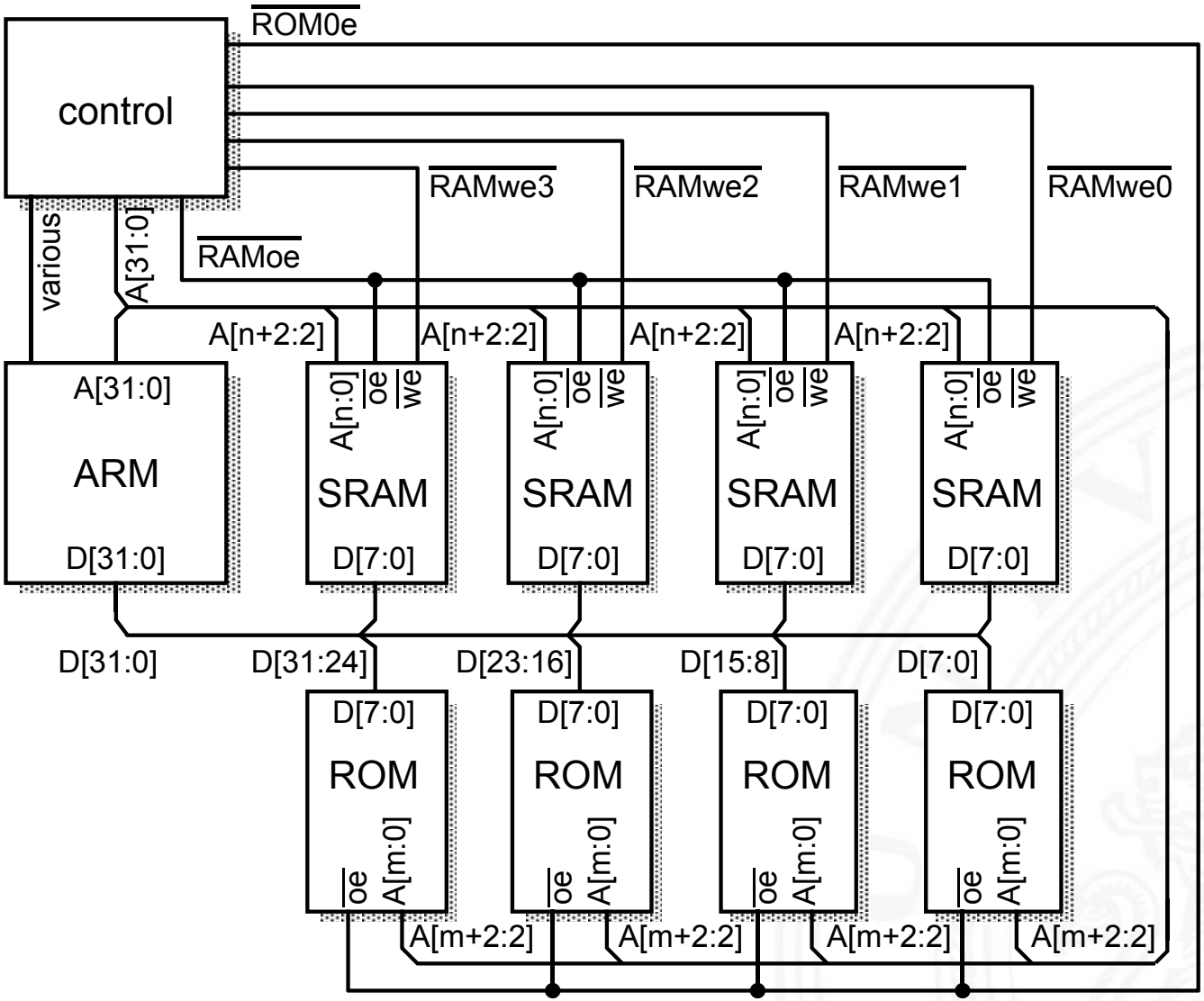
- ähnlich kompakt und kostengünstig wie DRAM
- nichtflüchtig (*non-volatile*): Information bleibt beim Ausschalten erhalten



- spezielle *floating-gate* Transistoren
  - das *floating-gate* ist komplett nach außen isoliert
  - einmal gespeicherte Elektronen sitzen dort fest

- Auslesen beliebig oft möglich, schnell
- Schreibzugriffe problematisch
  - intern hohe Spannung erforderlich (Gate-Isolierung überwinden)
  - Schreibzugriffe einer „0“ nur blockweise
  - pro Zelle nur einige 10 000. . . 100 M Schreibzugriffe möglich

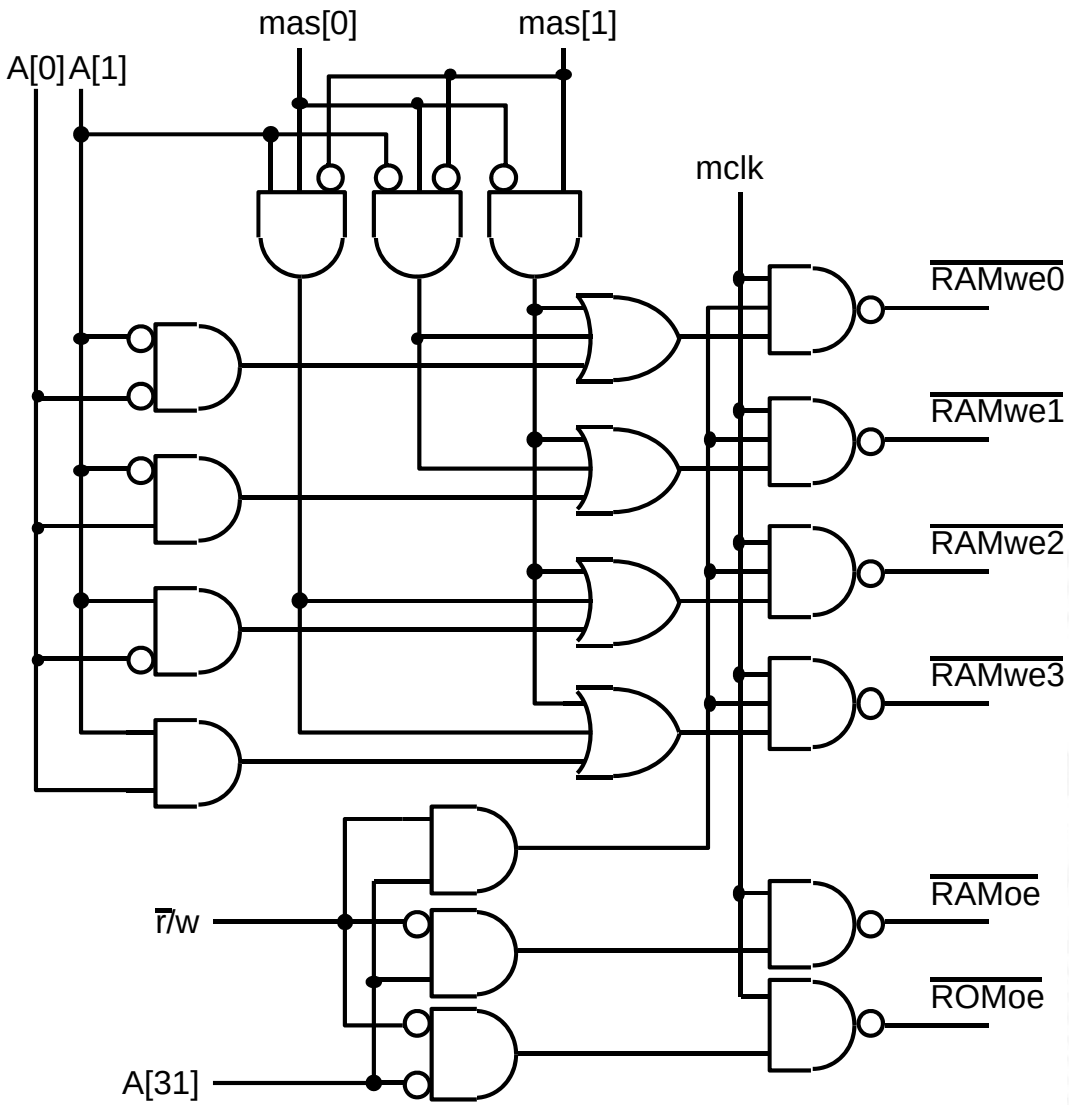
Typisches Speichersystem



32-bit ARM Proz.
4 × 8-bit SRAMs
4 × 8-bit ROMs

[Fur00]

Typisches Speichersystem: Adressdecodierung



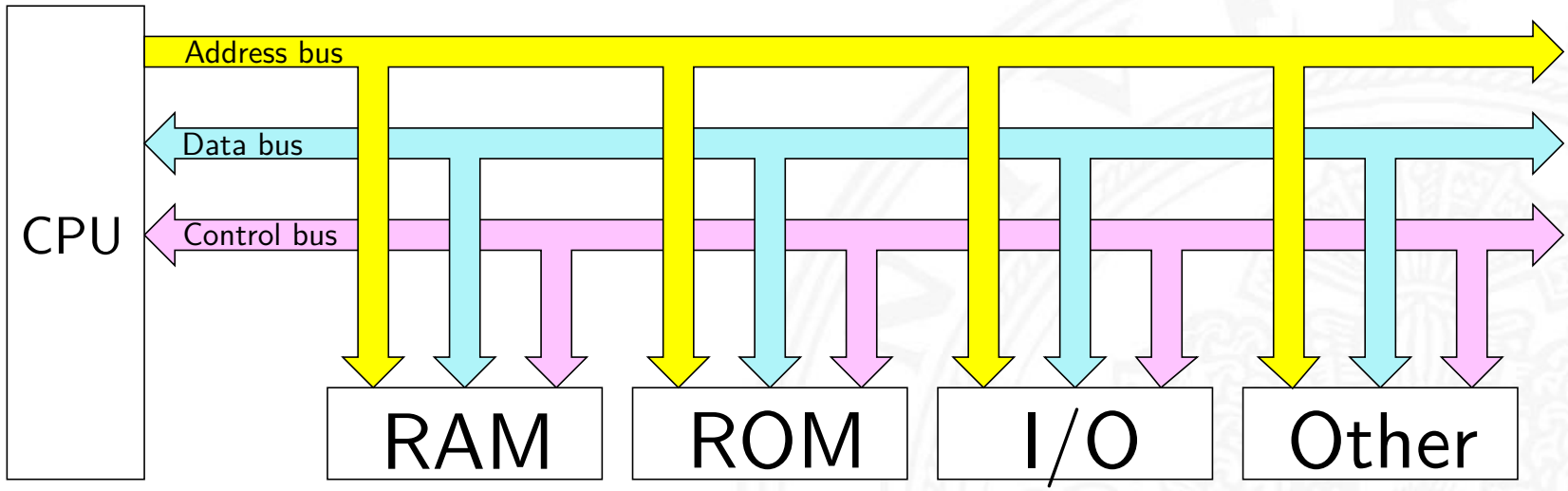
[Fur00]

Bussysteme

- **Bus:** elektrische (und logische) Verbindung
  - mehrere Geräte
  - mehrere Blöcke innerhalb einer Schaltung
- Bündel aus Daten- und Steuersignalen
- mehrere Quellen (und mehrere Senken [lesende Zugriffe])
  - spezielle elektrische Realisierung:
    Tri-State-Treiber oder Open-Drain
- Bus-Arbitrierung: wer darf, wann, wie lange senden?
  - Master-Slave
  - gleichberechtigte Knoten, Arbitrierungsprotokolle
- synchron: mit globalem Taktsignal vom „Master“-Knoten
  asynchron: Wechsel von Steuersignalen löst Ereignisse aus

Bussysteme (cont.)

- typische Aufgaben
  - Kernkomponenten (CPU, Speicher...) miteinander verbinden
  - Verbindungen zu den Peripherie-Bausteinen
  - Verbindungen zu Systemmonitor-Komponenten
  - Verbindungen zwischen I/O-Controllern und -Geräten
  - ...



Bussysteme (cont.)

- viele unterschiedliche Typen, standardisiert
  mit sehr unterschiedlichen Anforderungen
  - High-Performance
  - einfaches Protokoll, billige Komponenten
  - Multi-Master-Fähigkeit, zentrale oder dezentrale Arbitrierung
  - Echtzeitfähigkeit, Daten-Streaming
  - wenig Leitungen bis zu Zweidraht-Bussen:
    I^2C, SPI, System-Management-Bus...
  - lange Leitungen: EIA-485, RS-232, Ethernet...
  - Funkmedium: WLAN, Bluetooth (logische Verbindung)

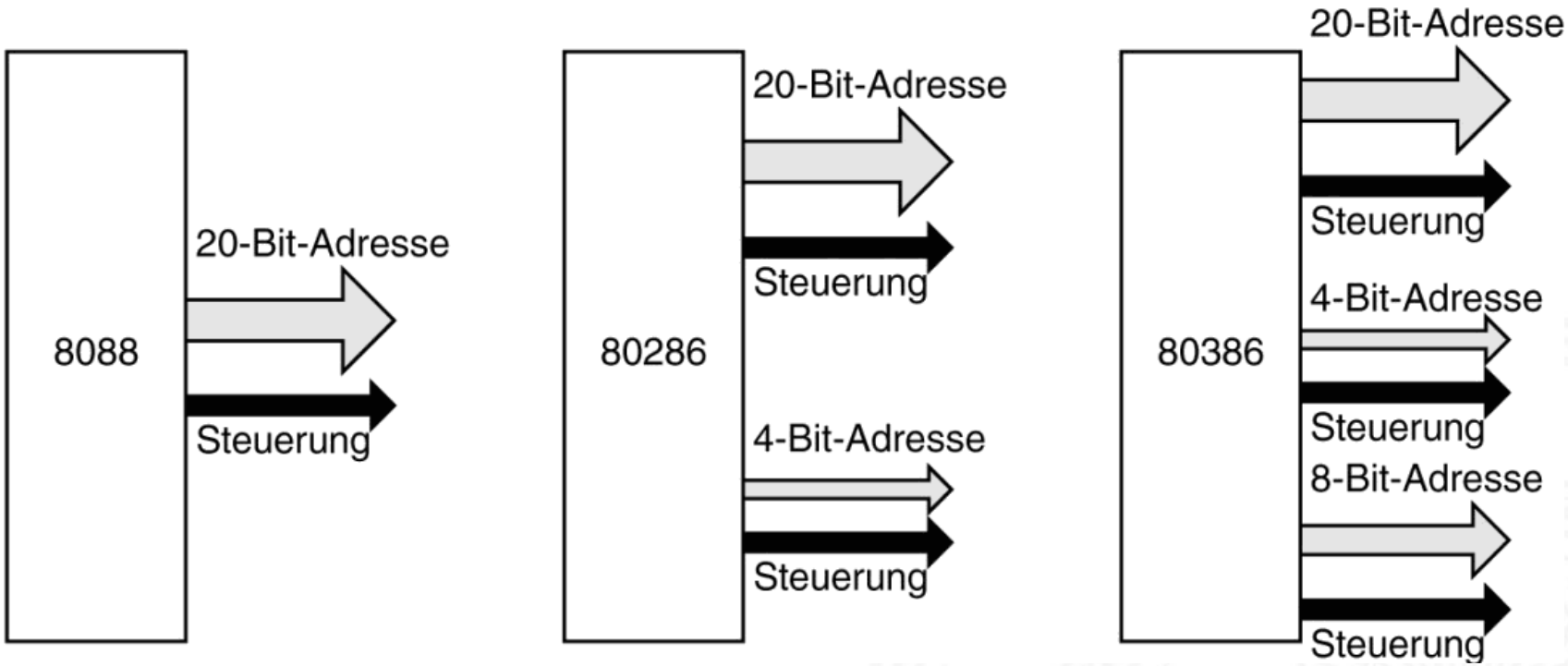
Bus: Mikroprozessorsysteme

typisches n-bit Mikroprozessor-System:

- n Adress-Leitungen, also Adressraum 2^n Bytes — Adressbus
- n Daten-Leitungen — Datenbus

- Steuersignale — Control
  - clock: Taktsignal
  - read/write: Lese-/Schreibzugriff (aus Sicht des Prozessors)
  - wait: Wartezeit/-zyklen für langsame Geräte
  - ...
- um Leitungen zu sparen, teilweise gemeinsam genutzte Leitungen sowohl für Adressen als auch Daten.
  Zusätzliches Steuersignal zur Auswahl Adressen/Daten

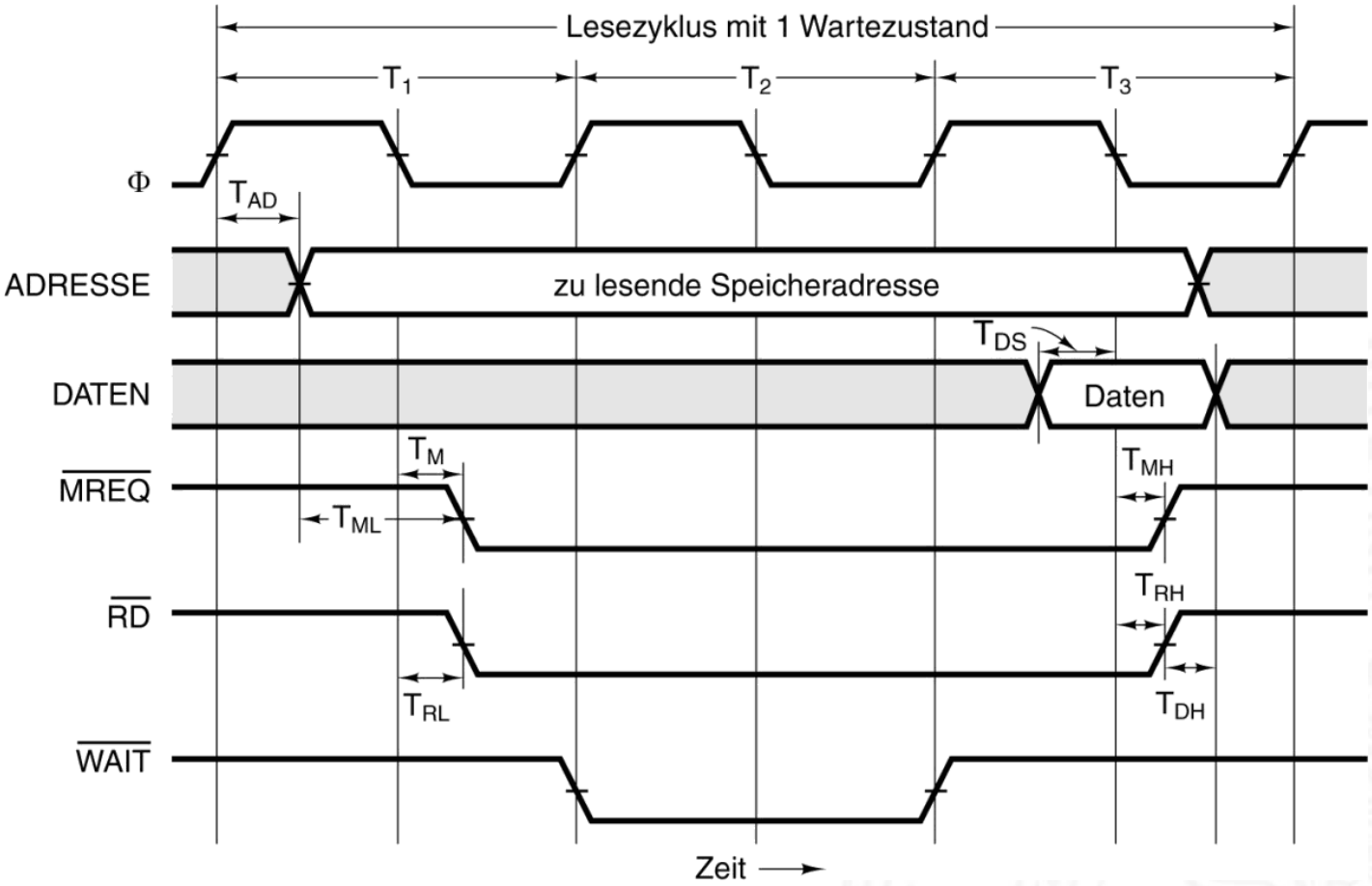
Adressbus: Evolution beim Intel x86



[TA14]

- 20-bit: 1 MiByte Adressraum
  24-bit: 16 MiByte
  32-bit: 4 GiByte
- alle Erweiterungen abwärtskompatibel

Synchroner Bus: Timing



[TA14]

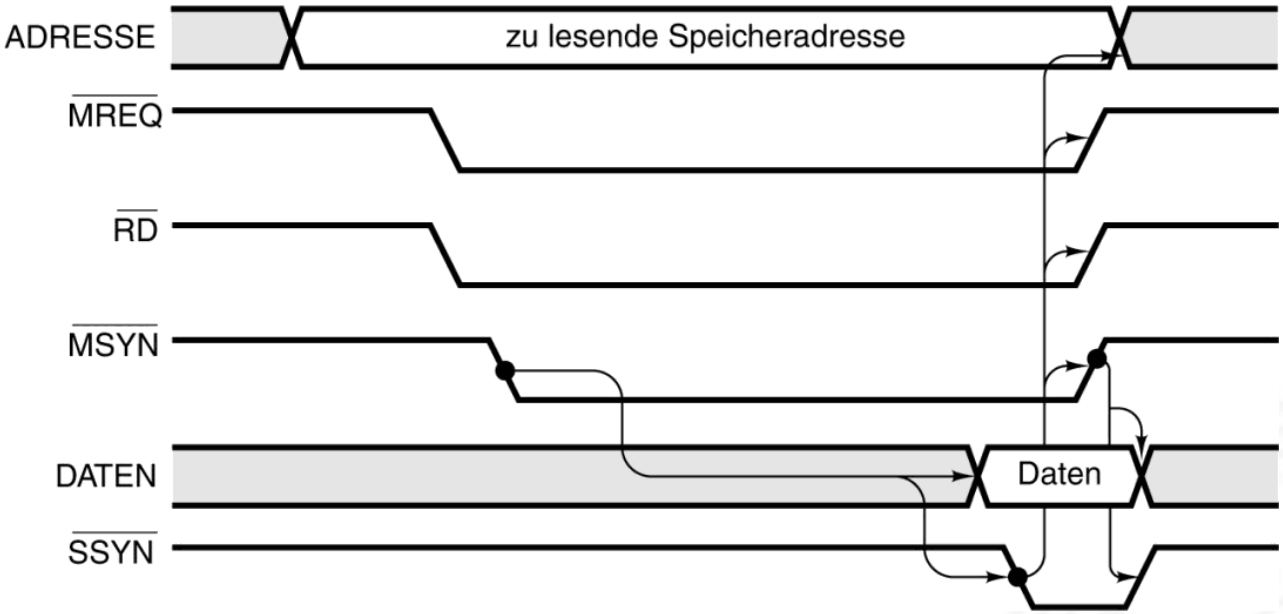
- alle Zeiten über Taktsignal Φ gesteuert
- $\overline{MREQ}$-Signal zur Auswahl Speicher oder I/O-Geräte
- $\overline{RD}$ signalisiert Lesezugriff
- Wartezyklen, solange der Speicher $\overline{WAIT}$ aktiviert

Synchroner Bus: Timing (cont.)

- typische Parameter

Symbol		[ns] Min	Max
T_{AD}	Adressausgabeverzögerung		4
T_{ML}	Adresse ist vor $\overline{MREQ}$ stabil	2	
T_M	$\overline{MREQ}$-Verzögerung nach fallender Flanke von Φ in T_1		3
T_{RL}	RD-Verzögerung nach fallender Flanke von Φ in T_1		3
T_{DS}	*Setup*-Zeit vor fallender Flanke von Φ	2	
T_{MH}	$\overline{MREQ}$-Verzögerung nach fallender Flanke von Φ in T_3		3
T_{RH}	$\overline{RD}$-Verzögerung nach fallender Flanke von Φ in T_3		3
T_{DH}	*Hold*-Zeit nach der Deaktivierung von $\overline{RD}$	0	

Asynchroner Bus: Lesezugriff



[TA14]

- Steuersignale $\overline{MSYN}$: Master fertig
  $\overline{SSYN}$: Slave fertig
- flexibler für Geräte mit stark unterschiedlichen Zugriffszeiten

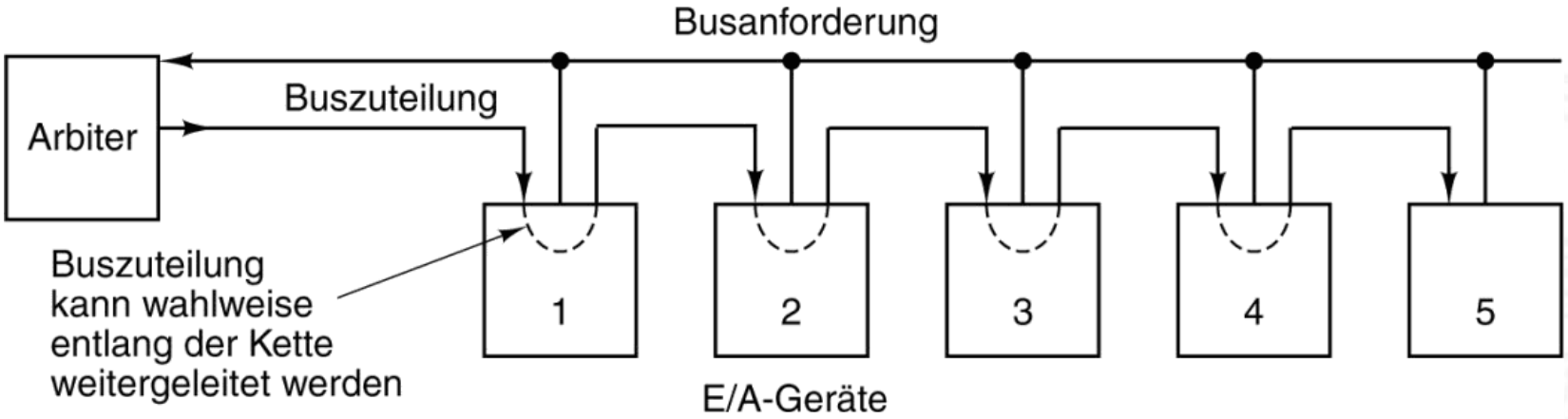
Bus Arbitrierung

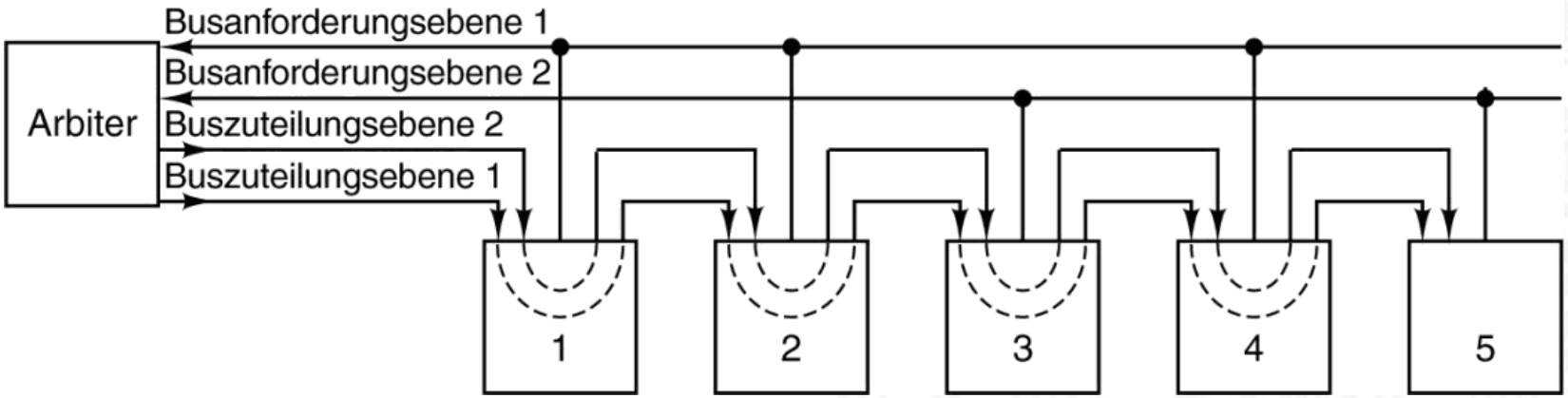
- mehrere Komponenten wollen Übertragung initiieren
  immer nur ein Transfer zur Zeit möglich
- der Zugriff muss serialisiert werden

1. zentrale Arbitrierung
   - Arbiter gewährt Bus-Requests
   - Strategien
     - Prioritäten für verschiedene Geräte
     - „round-robin“ Verfahren
     - „Token“-basierte Verfahren
     - usw.
2. dezentrale Arbitrierung
   - protokollbasiert
   - Beispiel
     - Komponenten sehen ob Bus frei ist
     - beginnen zu senden
     - Kollisionserkennung: gesendete Daten lesen
     - ggf. Übertragung abbrechen
     - „später“ erneut versuchen

Bus Arbitrierung (cont.)

- I/O-Geräte oft höher priorisiert als die CPU
  - I/O-Zugriffe müssen schnell/sofort behandelt werden
  - Benutzerprogramm kann warten





[TA14]

Bus Bandbreite

- Menge an (Nutz-) Daten, die pro Zeiteinheit übertragen werden kann
- zusätzlicher Protokolloverhead ⇒ Brutto- / Netto-Datenrate
RS-232	50	bit/sec	...	460	Kbit/sec
I^2C	100	Kbit/sec (Std.)	...	3,4	Mbit/sec (High Speed)
USB	1,5	Mbit/sec (1.x)	...	10	Gbit/sec (3.1)
ISA	128	Mbit/sec	...		
PCI	1	Gbit/sec (2.0)	...	4,3	Gbit/sec (3.0)
AGP	2,1	Gbit/sec (1x)	...	17,1	Gbit/sec (8x)
PCIe	250	MByte/sec (1.x)	...	985	MByte/sec (3.0) x1...32
HyperTransport	3,2	GByte/sec (1.0)	...	51,2	GByte/sec (3.1)
NVLink	80,0	GByte/sec			
- `en.wikipedia.org/wiki/List_of_device_bit_rates`

Beispiel: PCI-Bus

Peripheral Component Interconnect (Intel 1991)

- 33 MHz Takt — optional 66 MHz Takt
- 32-bit Bus-System — optional auch 64-bit
- gemeinsame Adress-/Datenleitungen
- Arbitrierung durch Bus-Master — CPU

- Auto-Konfiguration
  - angeschlossene Geräte werden automatisch erkannt
  - eindeutige Hersteller- und Geräte-Nummern
  - Betriebssystem kann zugehörigen Treiber laden
  - automatische Zuweisung von Adressbereichen und IRQs

PCI-Bus: Peripheriegeräte

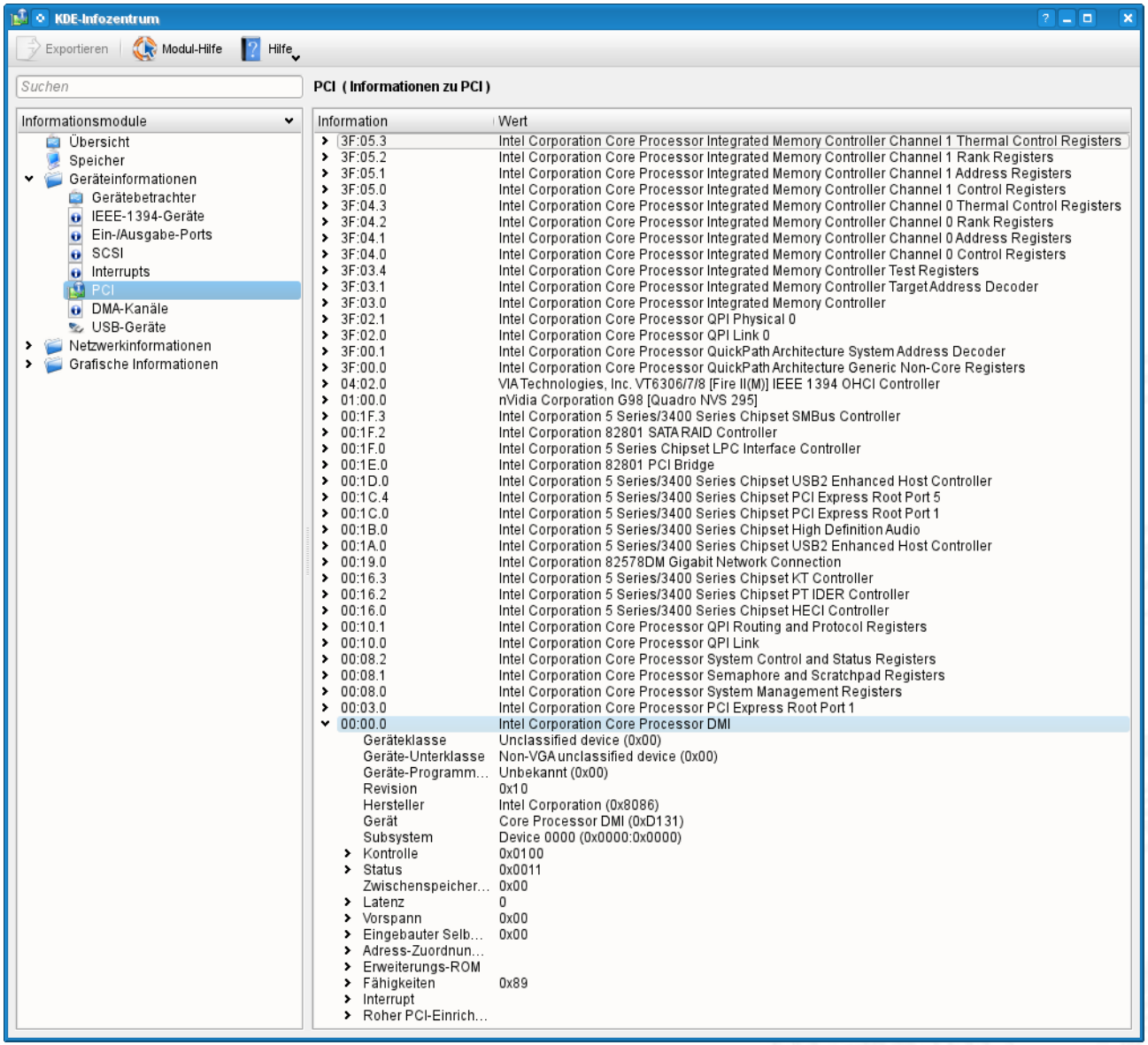

```
[maeder@tams165]~>lspci -v
00:00.0 Host bridge: Intel Corporation Sky Lake Host Bridge/DRAM Registers (rev 08)
        Subsystem: Dell Device 06dc
        Flags: bus master, fast devsel, latency 0
        Capabilities: <access denied>

00:02.0 VGA compatible controller: Intel Corporation Sky Lake Integrated Graphics (rev 07)
        Subsystem: Dell Device 06dc
        Flags: bus master, fast devsel, latency 0, IRQ 134
        Memory at e0000000 (64-bit, non-prefetchable) [size=16M]
        Memory at d0000000 (64-bit, prefetchable) [size=256M]
        I/O ports at f000 [size=64]
        Expansion ROM at <unassigned> [disabled]
        Capabilities: <access denied>
        Kernel driver in use: i915_bpo

00:04.0 Signal processing controller: Intel Corporation Device 1903 (rev 08)
        Subsystem: Dell Device 06dc
        Flags: bus master, fast devsel, latency 0, IRQ 16
        Memory at e1340000 (64-bit, non-prefetchable) [size=32K]
        Capabilities: <access denied>
        Kernel driver in use: proc_thermal

00:14.0 USB controller: Intel Corporation Device 9d2f (rev 21) (prog-if 30 [XHCI])
        Subsystem: Dell Device 06dc
        Flags: bus master, medium devsel, latency 0, IRQ 125
        Memory at e1330000 (64-bit, non-prefetchable) [size=64K]
        ...
```

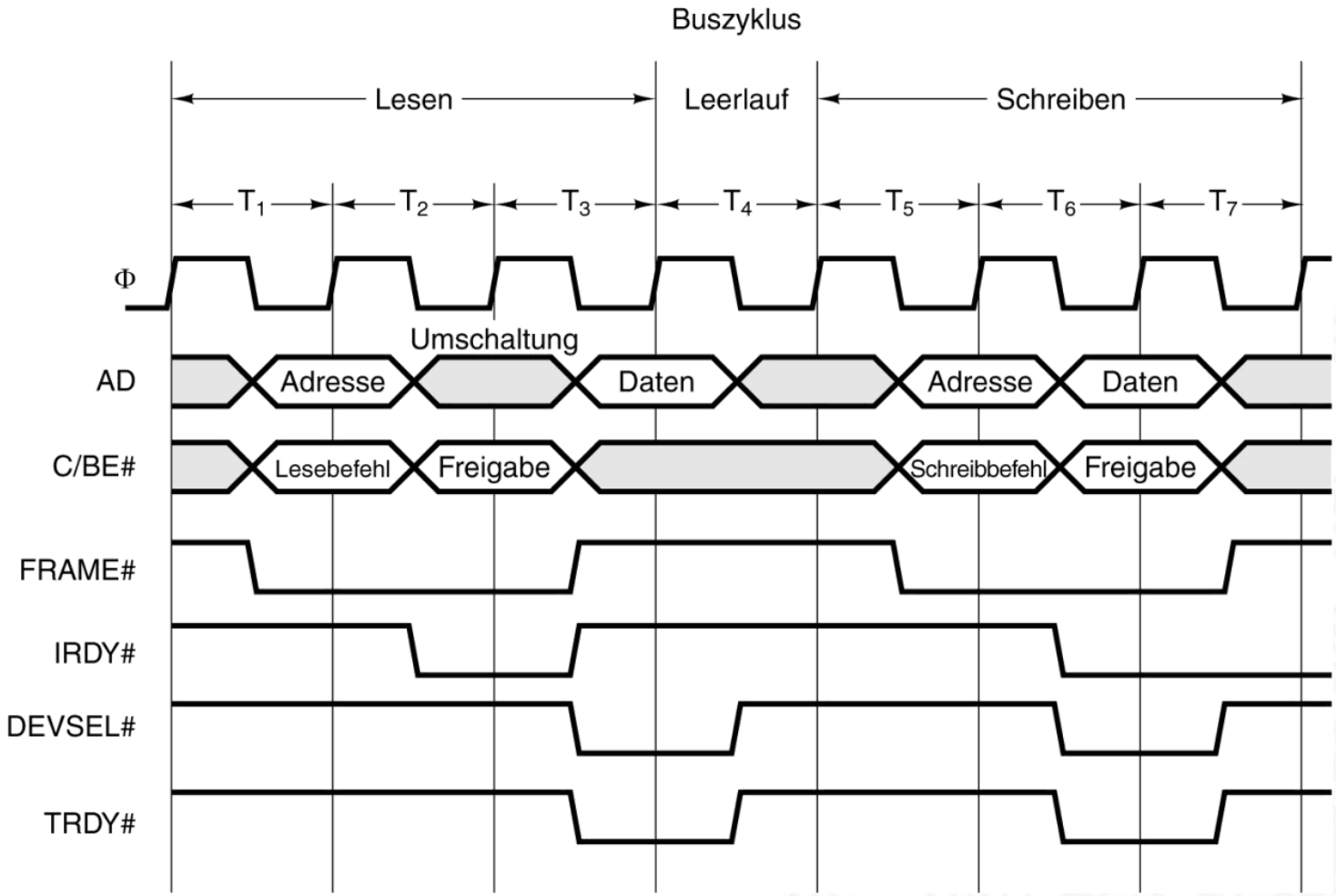
PCI-Bus: Peripheriegeräte (cont.)



PCI-Bus: Leitungen („mindestens“)

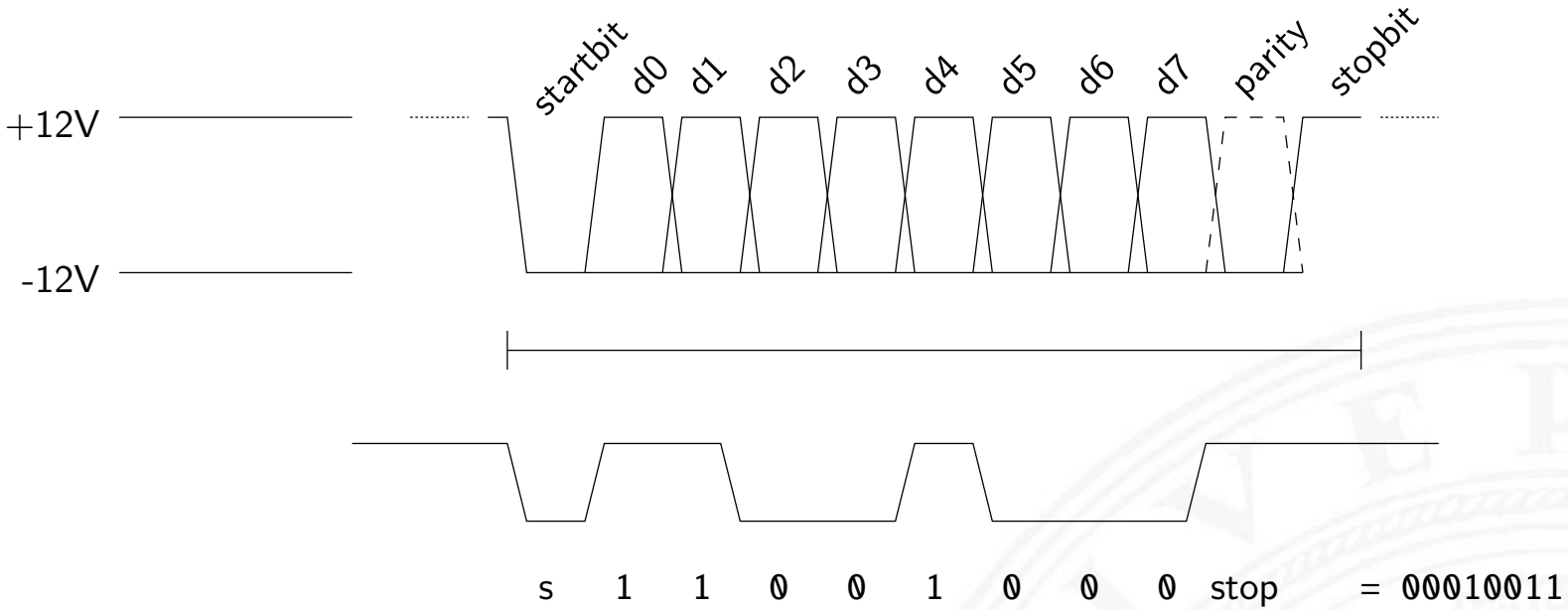
Signal	Leitungen	Master	Slave	Beschreibung
CLK	1			Takt (33 oder 66 MHz)
AD	32	×	×	Gemultiplexte Adress- und Datenleitungen
PAR	1	×		Adress- uder Datenparitätsbit
C/BE	4	×		Busbefehl/Bitmap für Byte Enable (zeigt gültige Datenbytes an)
FRAME#	1	×		Kennzeichnet, dass AD und C/BE aktiviert sind
IRDY#	1	×		Lesen: Master wird akzeptieren Schreiben: Daten liegen an
IDSEL	1	×		Wählt Konfigurationsraum statt Speicher
DEVSEL#	1		×	Slave hat seine Adresse decodiert und ist in Bereitschaft
TRDY#	1		×	Lesen: Daten liegen an Schreiben: Slave wird akzeptieren
STOP#	1		×	Slave möchte Transaktion sofort abbrechen
PERR#	1			Empfänger hat Datenparitätsfehler erkannt
SERR#	1			Adressparätätsfehler oder Systemfehler erkannt
REQ#	1			Bus-Arbitration: Anforderung des Busses
GNT#	1			–"– Zuteilung des Busses
RST#	1			Setzt das System und alle Geräte zurück

PCI-Bus: Transaktionen



[TA14]

RS-232: Serielle Schnittstelle



- Baudrate 300, 600, . . . , 19 200, 38 400, 115 200 bits/sec
  Anzahl Datenbits 5, 6, 7, 8
  Anzahl Stopbits 1, 2
  Parität none, odd, even
- minimal drei Leitungen: GND, TX, RX (Masse, Transmit, Receive)
- oft weitere Leitungen für erweitertes Handshake

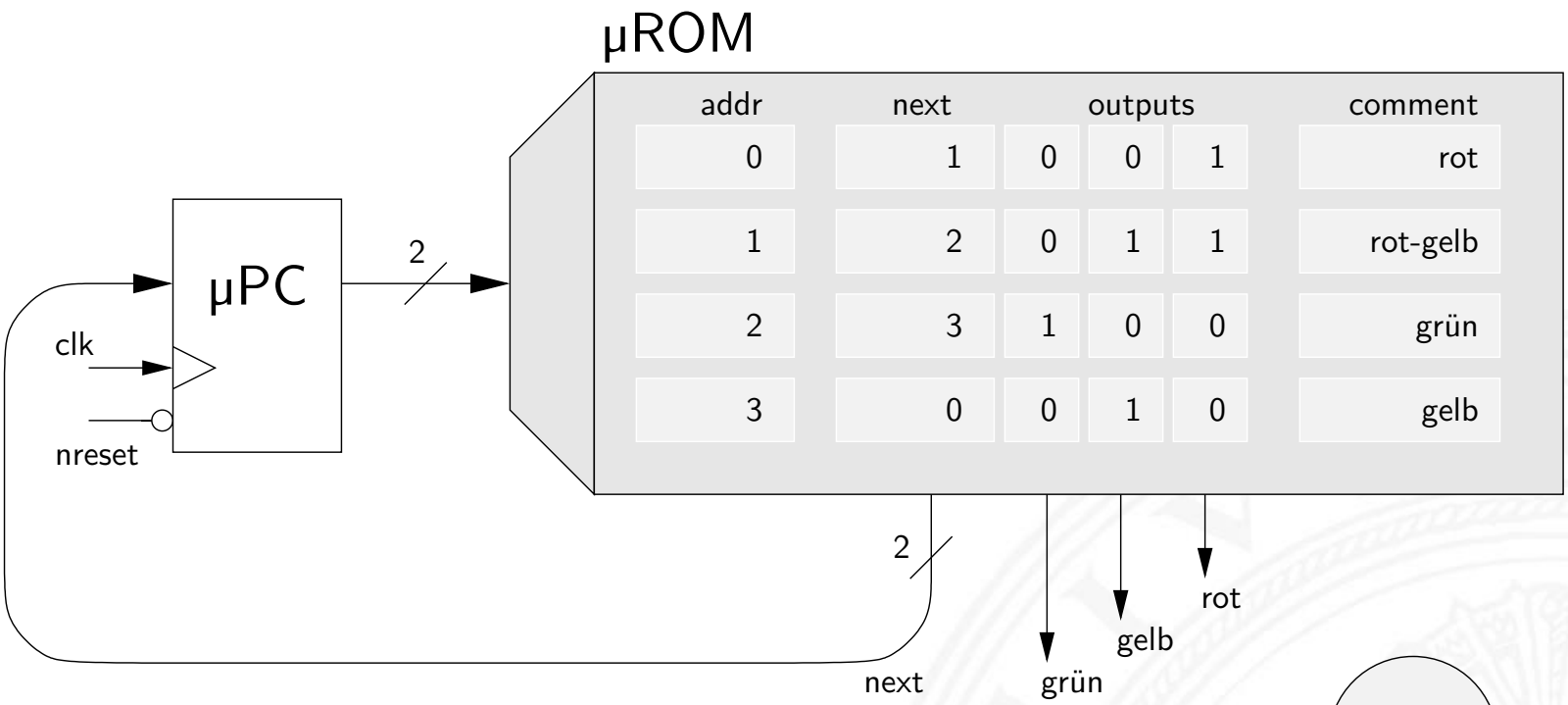
Ablaufsteuerung mit Mikroprogramm

- als Alternative zu direkt entworfenen Schaltwerken

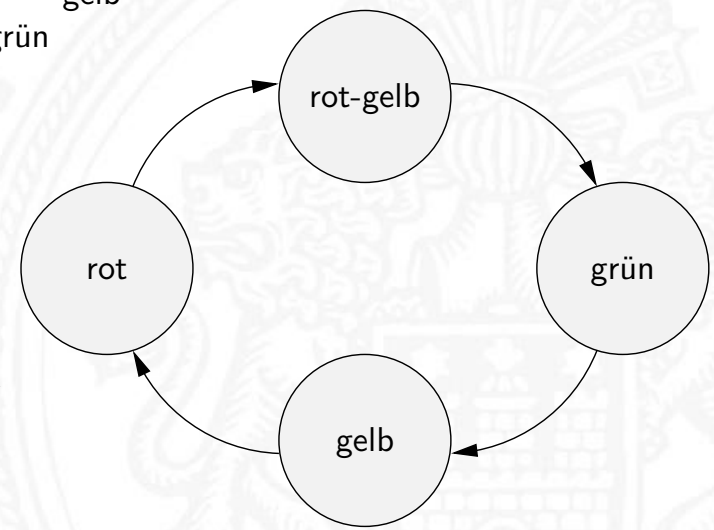
- *Mikroprogrammzähler* μPC: Register für aktuellen Zustand
- μPC adressiert den Mikroprogrammspeicher μROM
- μROM konzeptionell in mehrere Felder eingeteilt
  - die verschiedenen Steuerleitungen
  - ein oder mehrere Felder für Folgezustand
  - ggf. zusätzliche Logik und Multiplexer zur Auswahl unter mehreren Folgezuständen
  - ggf. Verschachtelung und Aufruf von Unterprogrammen: „nanoProgramm“

- siehe „Praktikum Rechnerstrukturen“

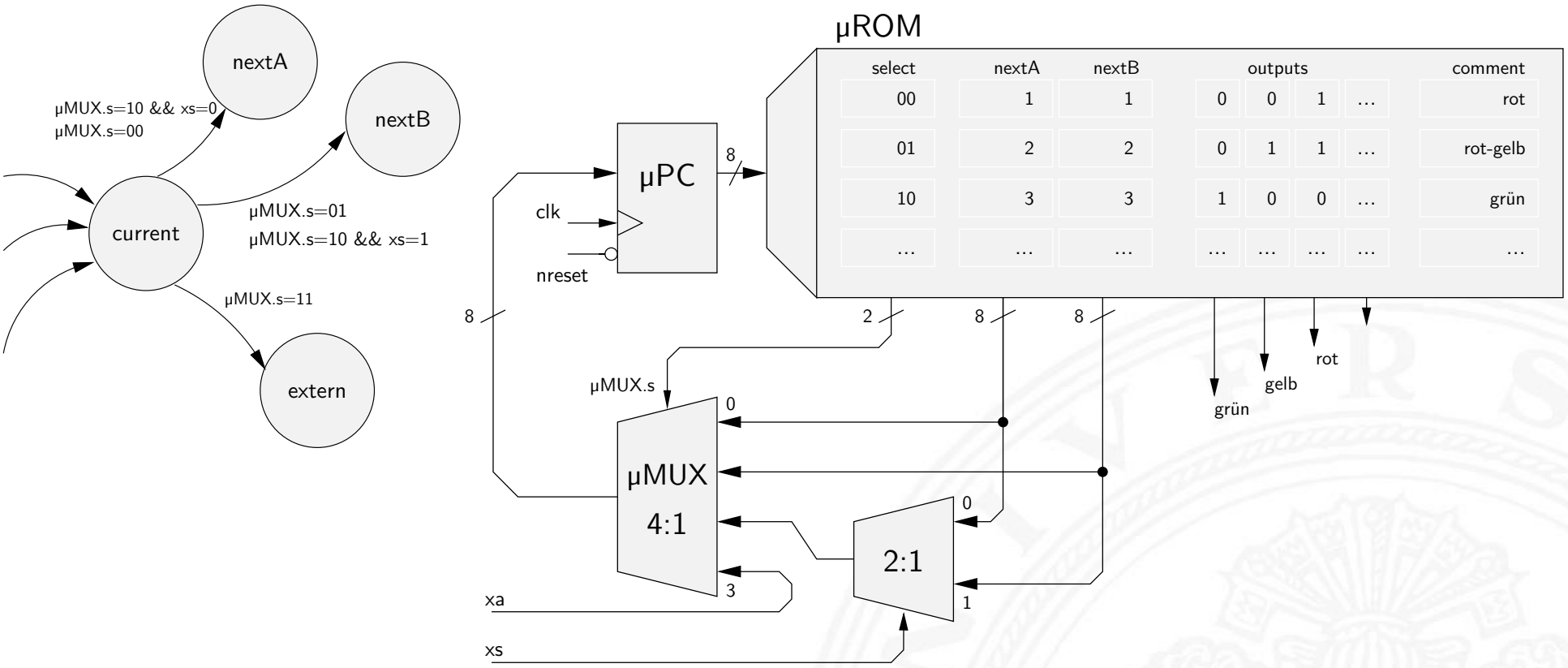
Mikroprogramm: Beispiel Ampel



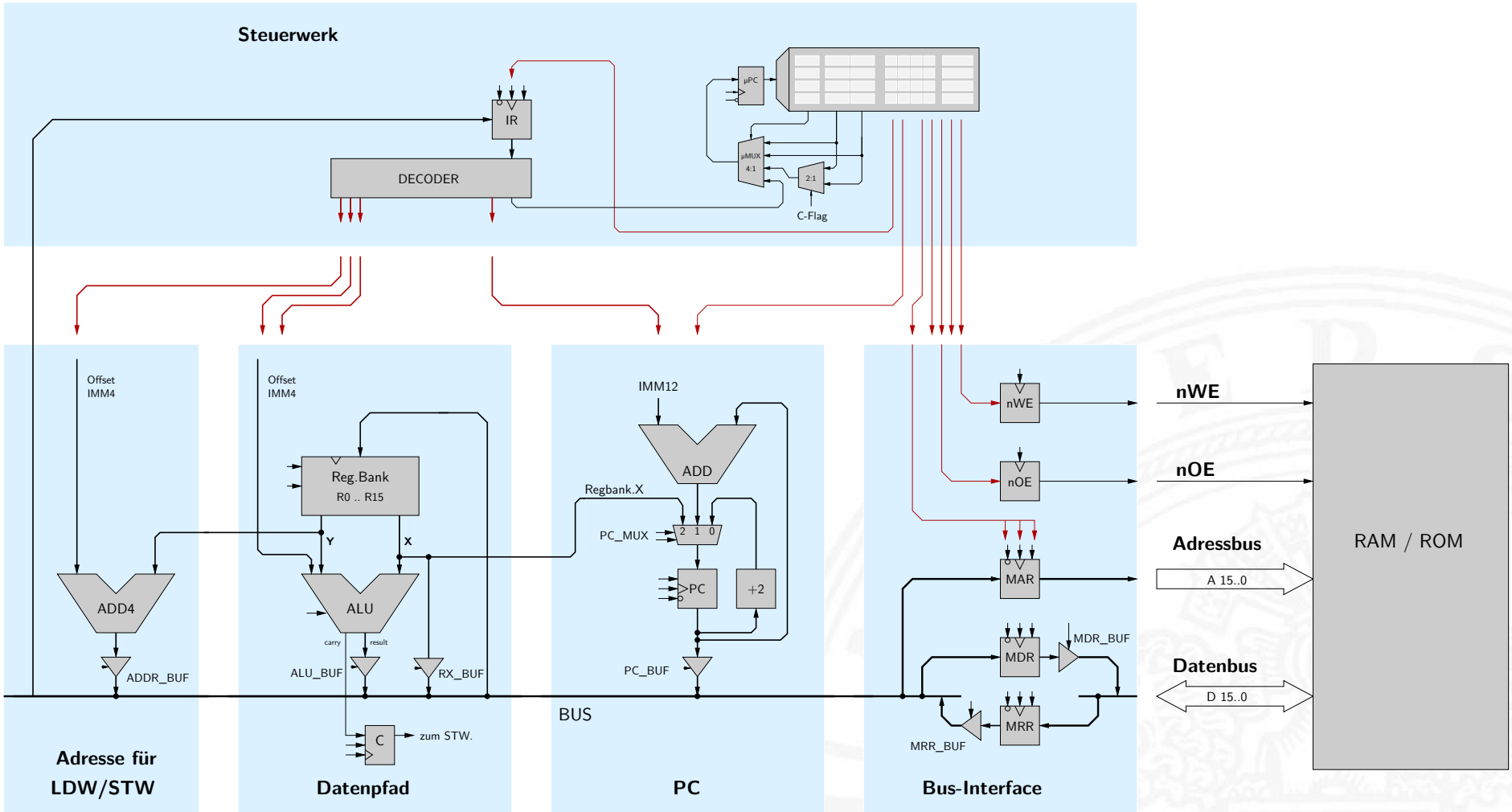
- *µPC* adressiert das *µROM*
- *next*-Ausgang liefert Folgezustand
- andere Ausgänge steuern die Schaltung = die Lampen der Ampel



Mikroprogramm: Beispiel zur Auswahl des Folgezustands



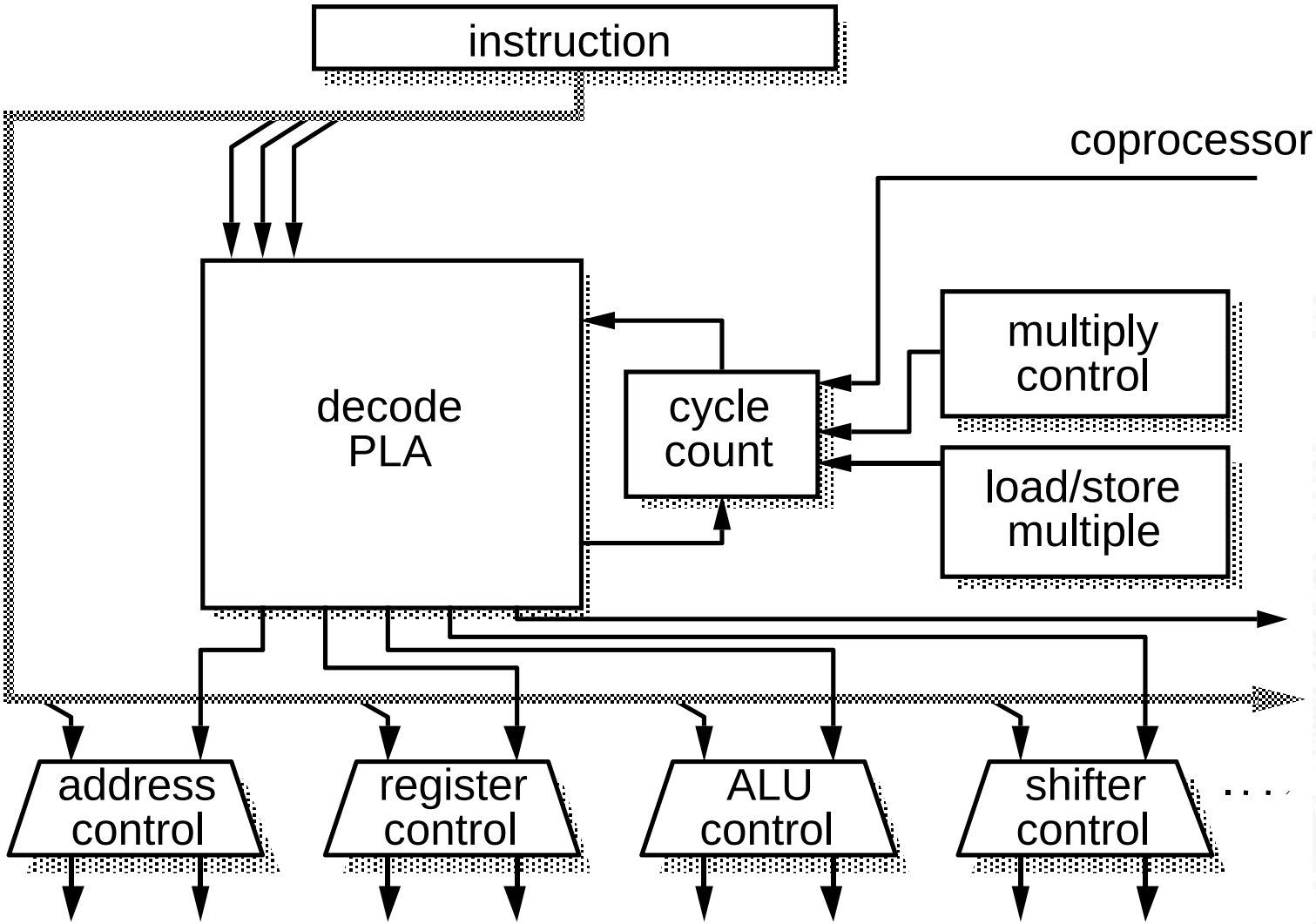
- Multiplexer erlaubt Auswahl des μPC Werts
- $nextA$, $nextB$ aus dem μROM, externer xa Wert
- xs Eingang für bedingte Sprünge



- aktuelle Architekturen: weniger Mikroprogrammierung

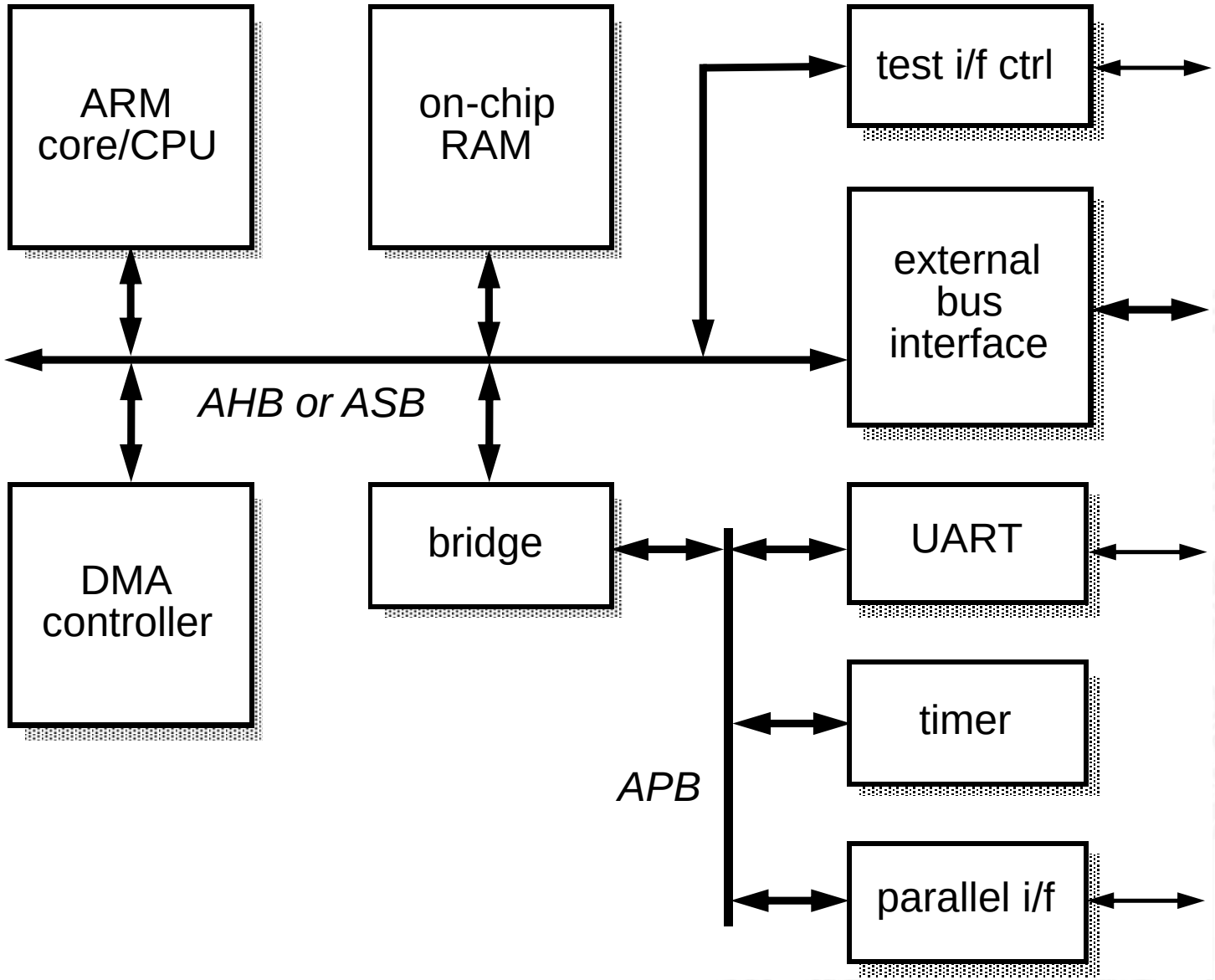
$\Rightarrow$ Pipelining (folgt in Kapitel: 16)

Mikroprogramm: Befehlsdecoder des ARM 7 Prozessors



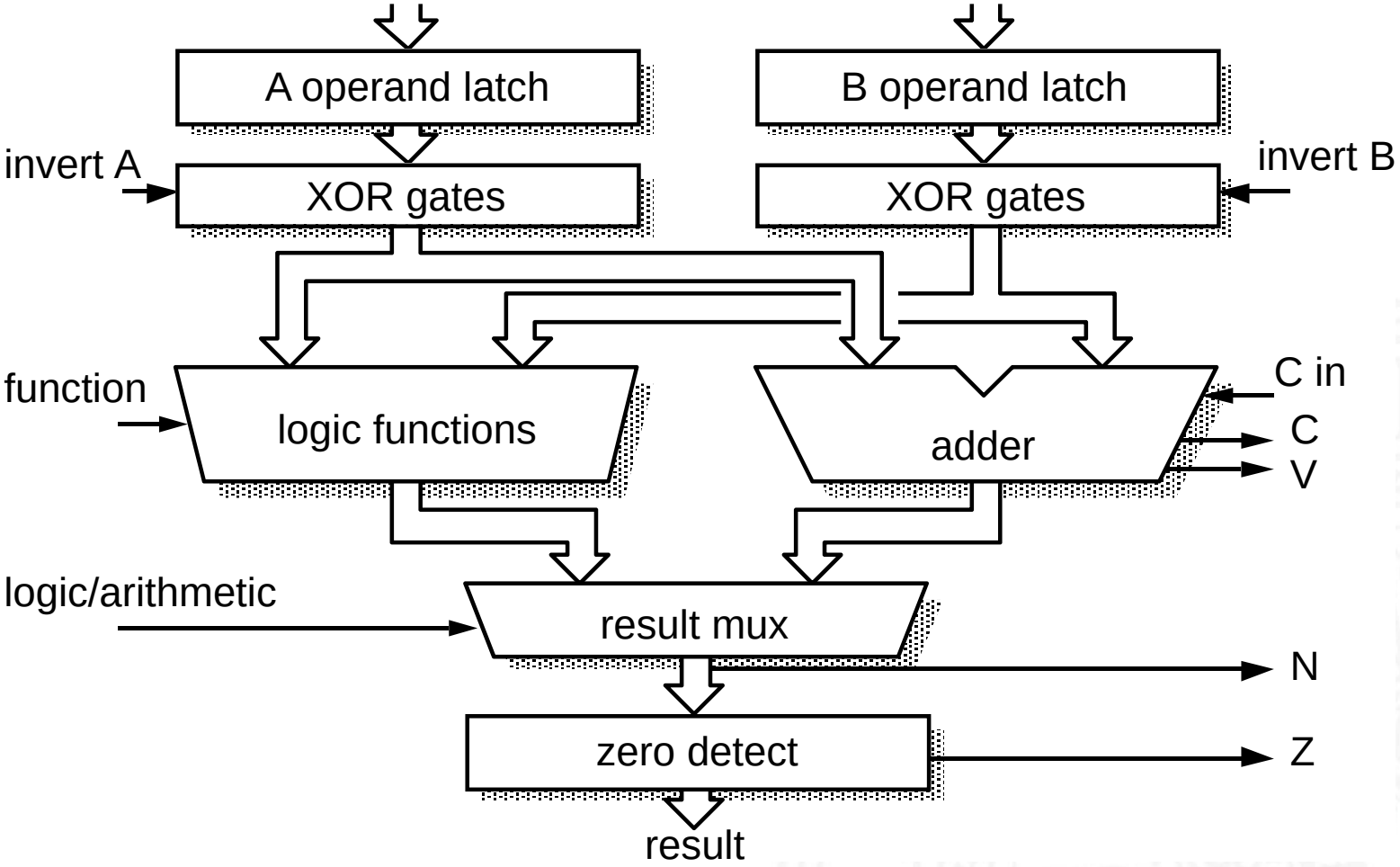
[Fur00]

typisches ARM SoC System



S. Furber: *ARM System-on-Chip Architecture* [Fur00]

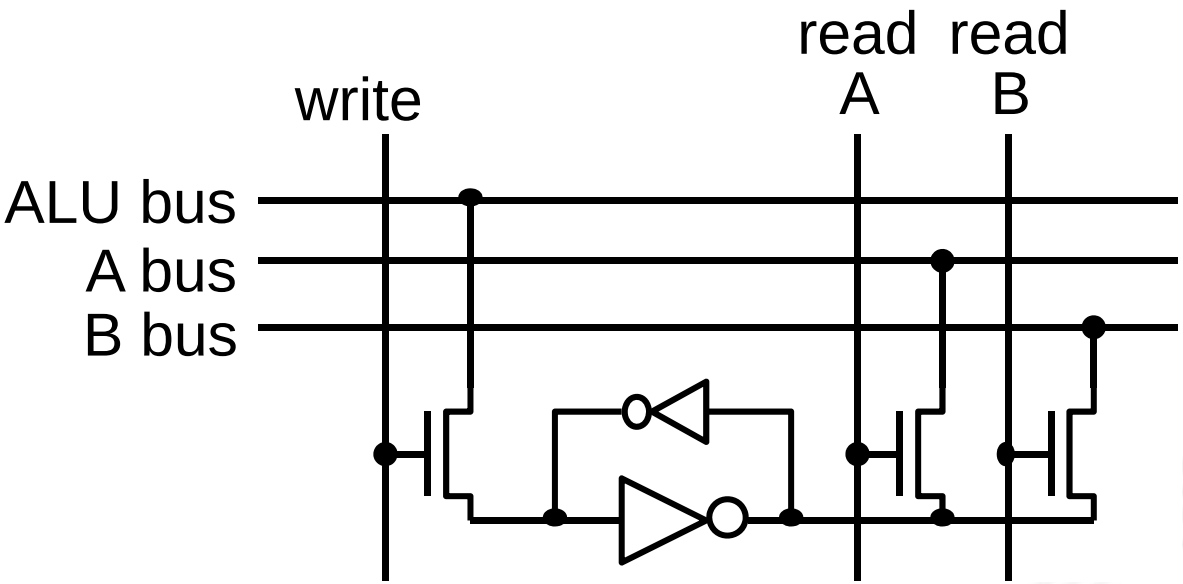
RT-Ebene: ALU des ARM 6 Prozessors



[Fur00]

- Register für die Operanden A und B
- Addierer und separater Block für logische Operationen

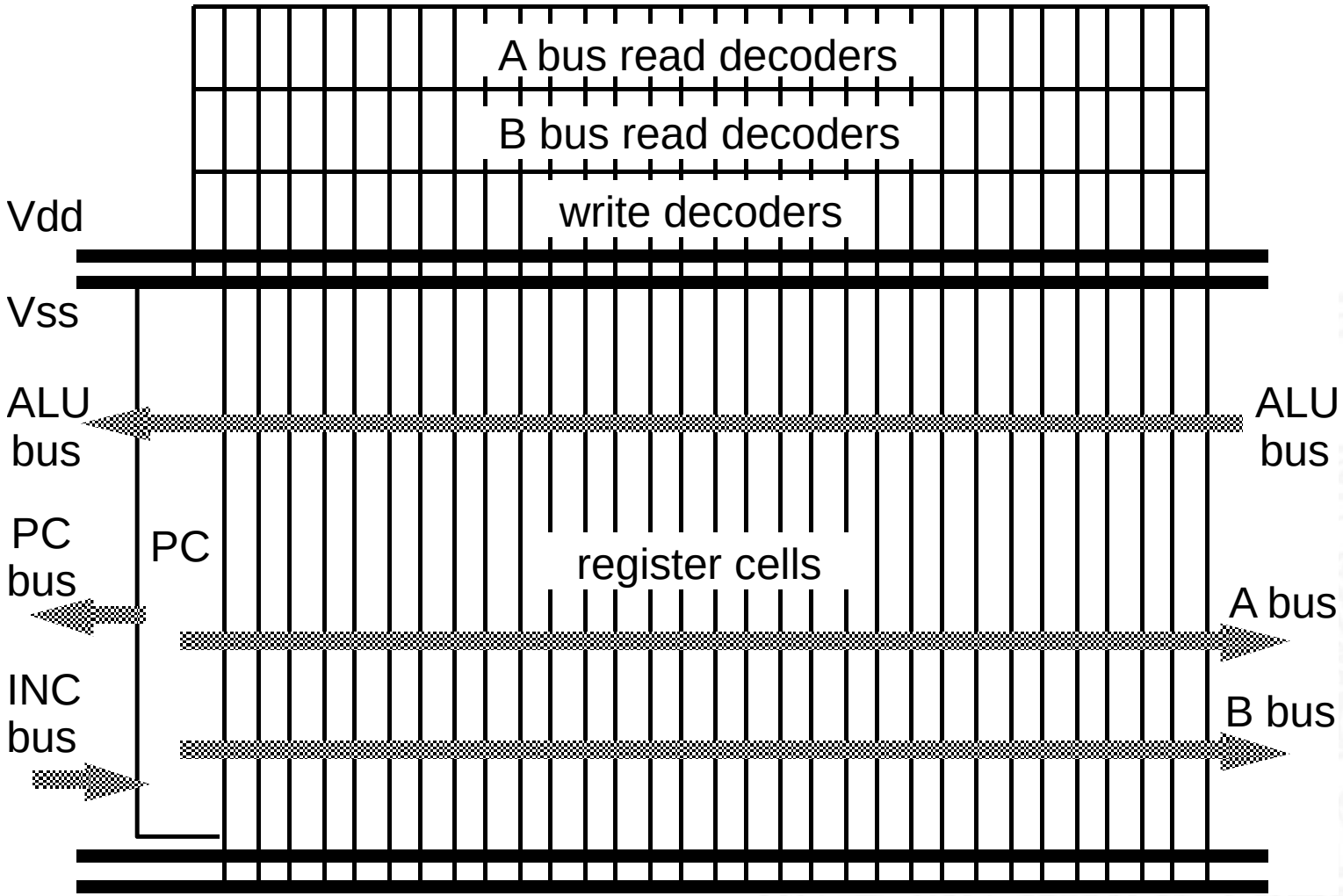
Multi-Port-Registerbank: Zelle



[Fur00]

- Prinzip wie 6T-SRAM: rückgekoppelte Inverter
- mehrere (hier zwei) parallele Lese-Ports
- mehrere Schreib-Ports möglich, aber kompliziert

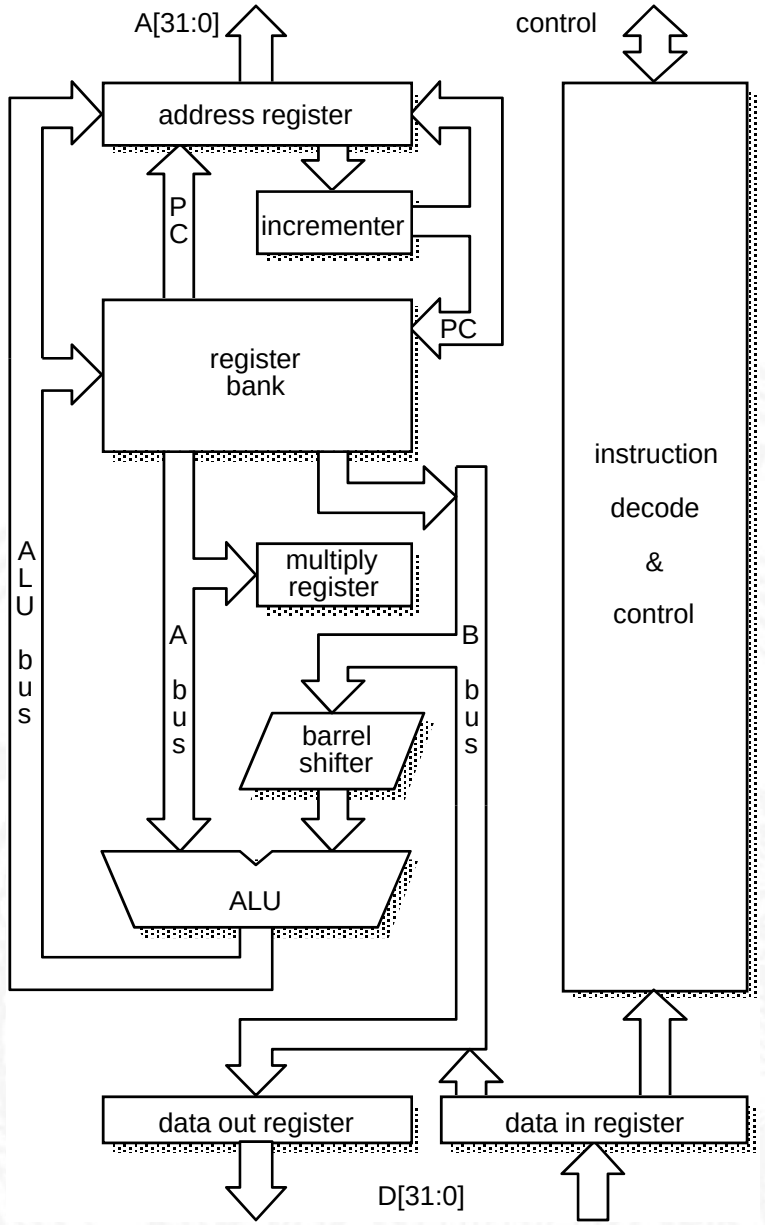
Multi-Port Registerbank: Floorplan/Chiplayout



[Fur00]

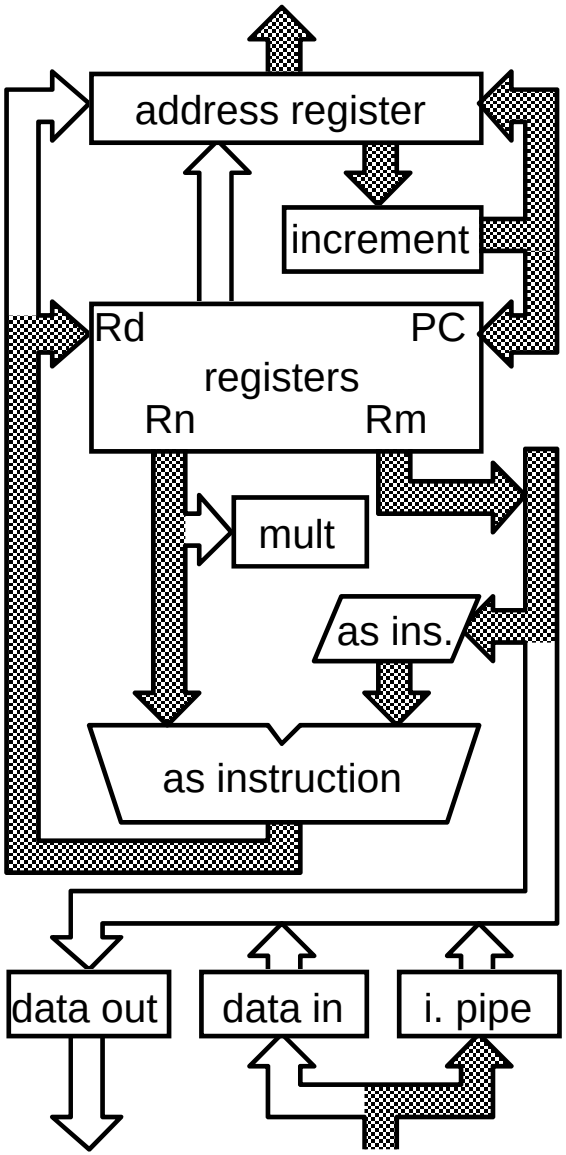
Kompletter Prozessor: ARM 3

- Registerbank (inkl. Program Counter)
- Inkrementer
- Adress-Register
- ALU, Multiplizierer, Shifter
- Speicherinterface (Data-In / -Out)
- Steuerwerk
- bis ARM 7: 3-stufige Pipeline
  fetch, *decode*, *execute*

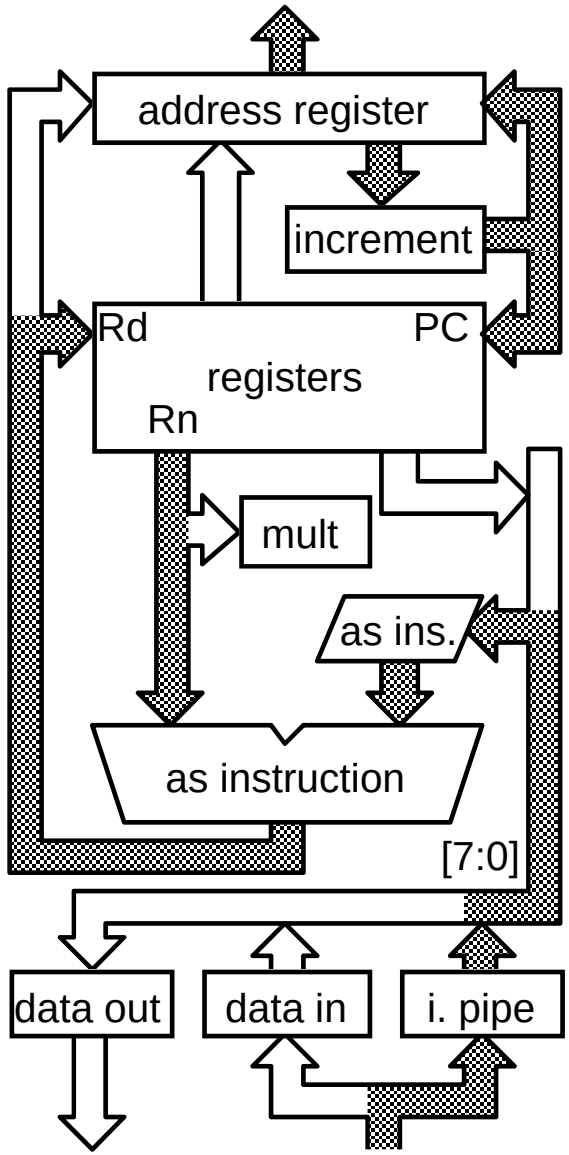


[Fur00]

ARM Datentransfer: Register-Operationen



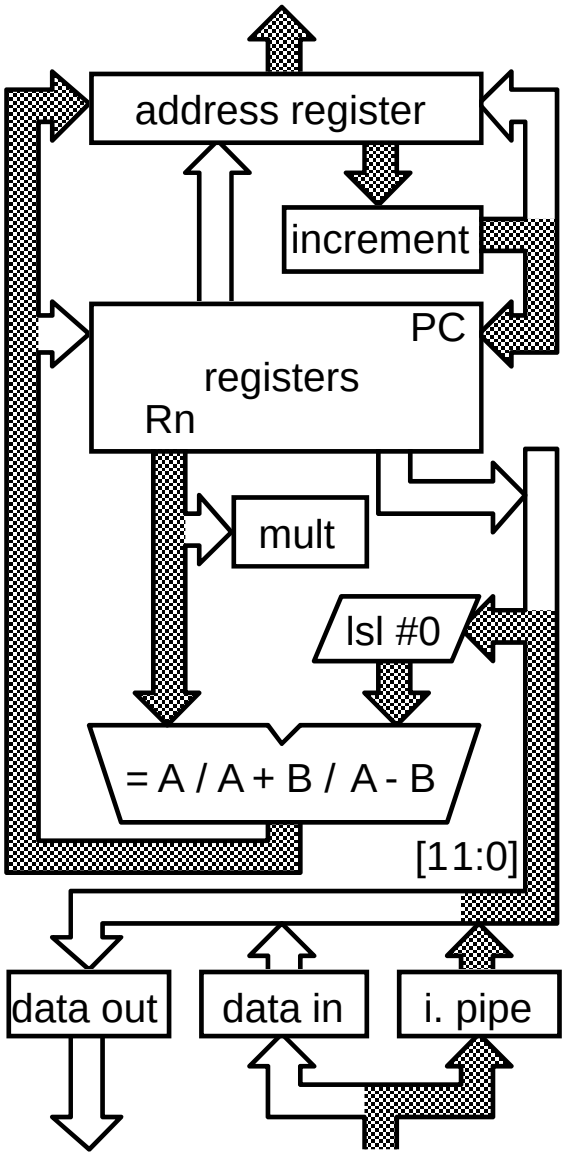
(a) register – register operations



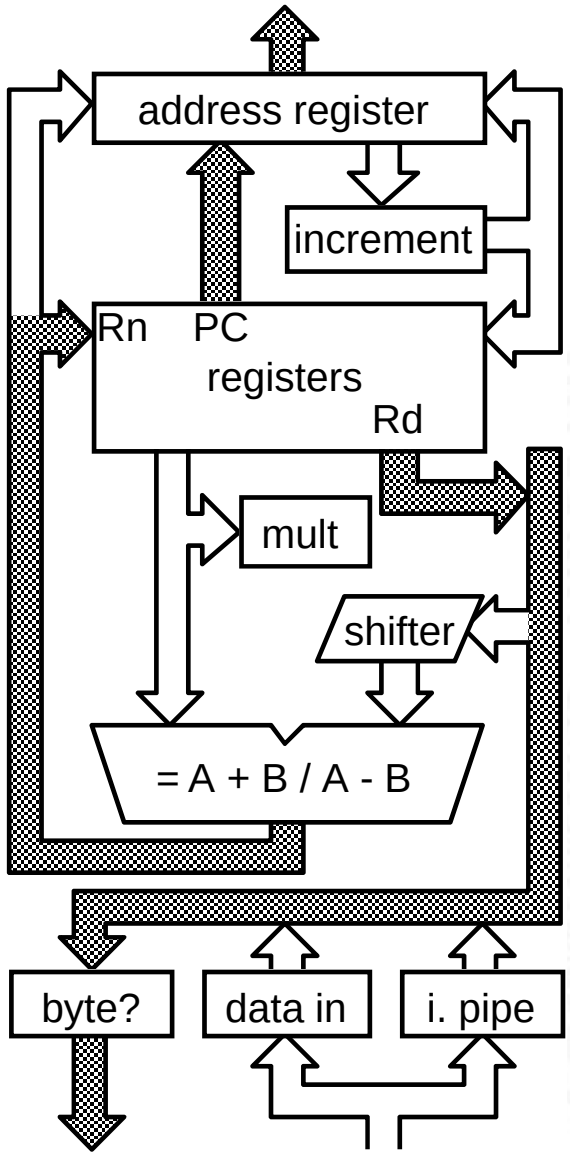
(b) register – immediate operations

[Fur00]

ARM Datentransfer: Store-Befehl



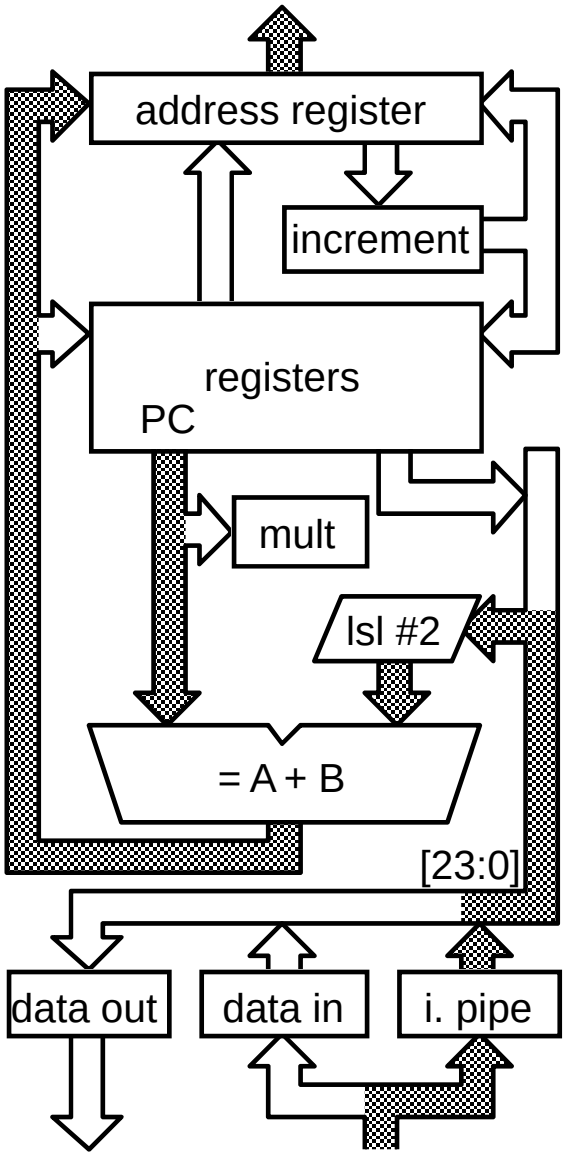
(a) 1st cycle - compute address



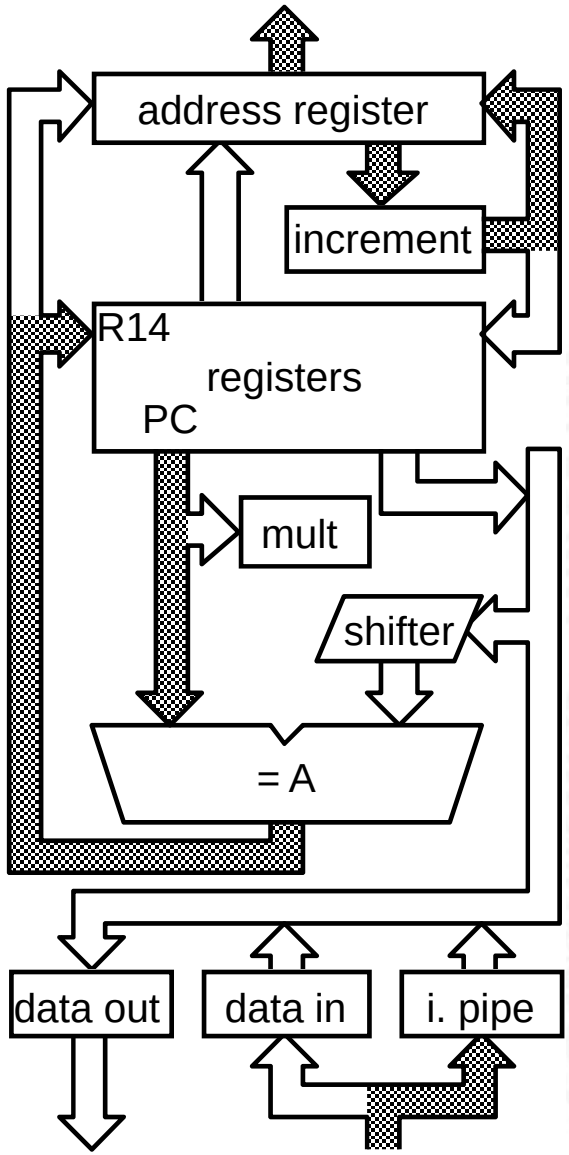
(b) 2nd cycle – store & auto-index

[Fur00]

ARM Datentransfer: Funktionsaufruf/Sprungbefehl



(a) 1st cycle - compute branch target



(b) 2nd cycle - save return address

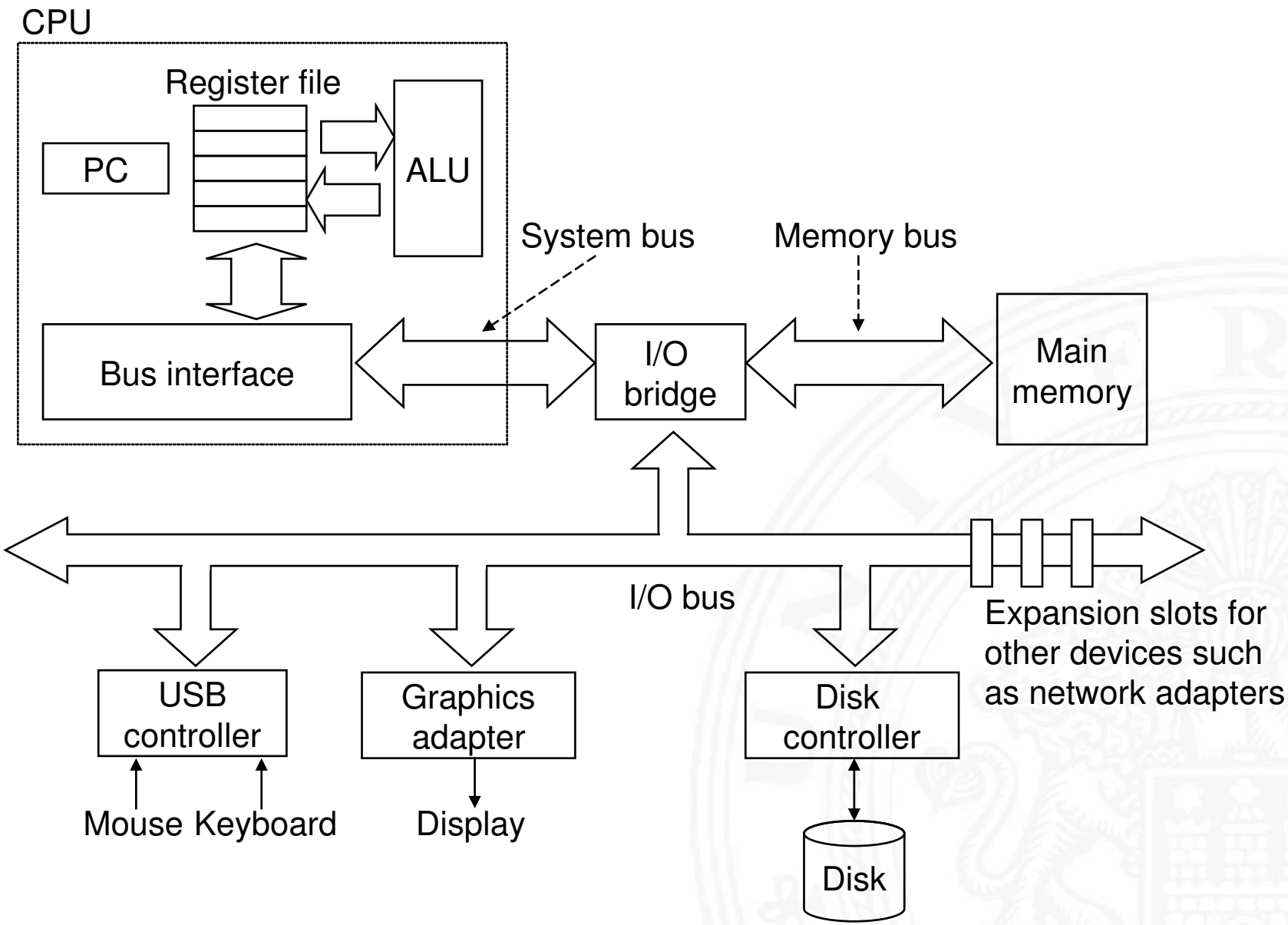
[Fur00]

Wie rechnet ein Rechner?

- „Choreografie“ der Funktionseinheiten?
- Wie kommuniziert man mit Rechnern?
- Was passiert beim Einschalten des Rechners?

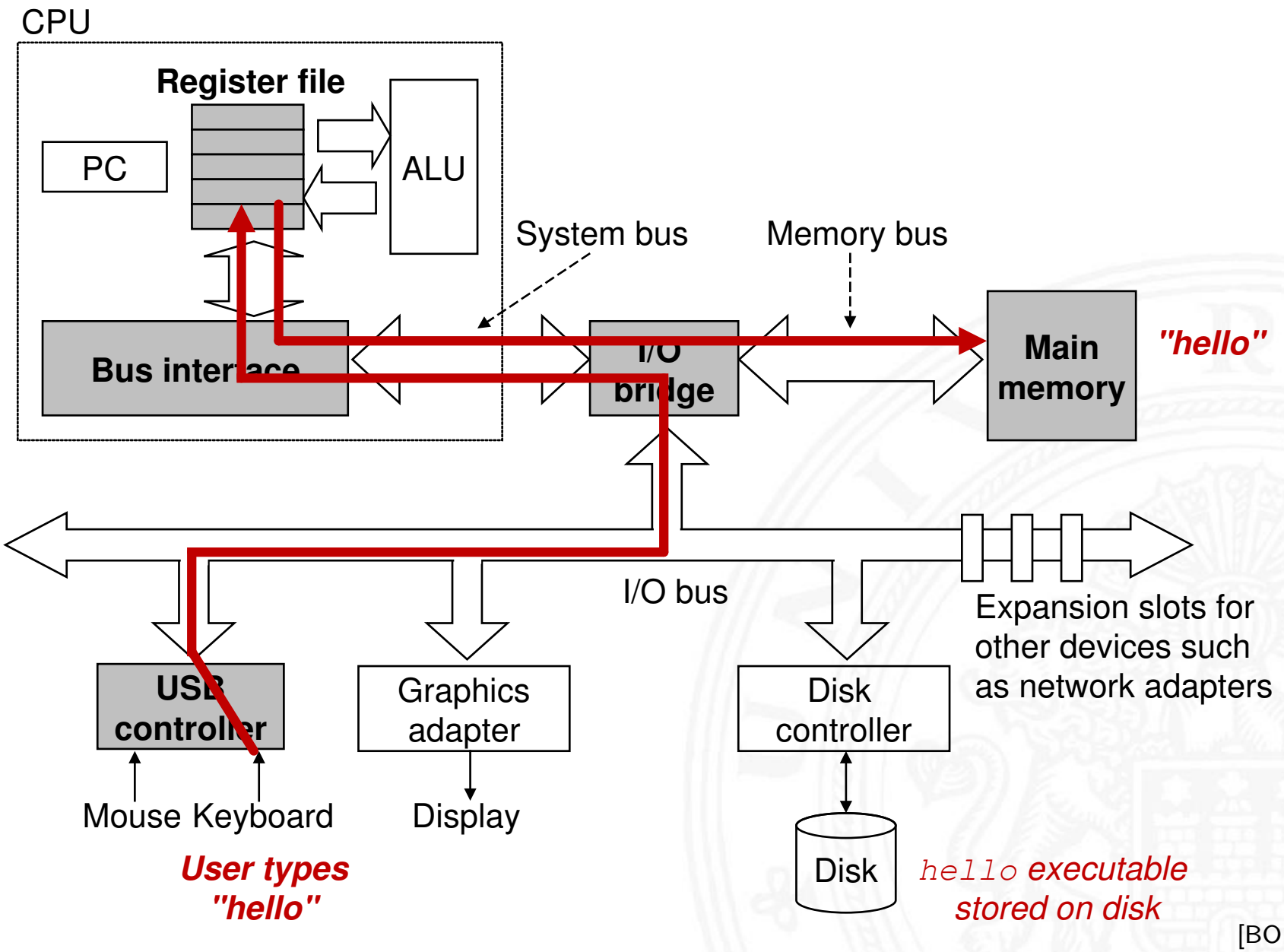
- Erweiterungen des von-Neumann Konzepts
  - parallele, statt sequentieller Befehlsabarbeitung
    $\Rightarrow$ *Pipelining*
  - mehrere Ausführungseinheiten
    $\Rightarrow$ *superskalare Prozessoren, Mehrkern-Architekturen*
  - dynamisch veränderte Abarbeitungsreihenfolge
    $\Rightarrow$ *„out-of-order execution“*
  - getrennte Daten- und Instruktionsspeicher
    $\Rightarrow$ *Harvard-Architektur*
  - *Speicherhierarchie*, Caches etc.

Hardwareorganisation eines typischen Systems



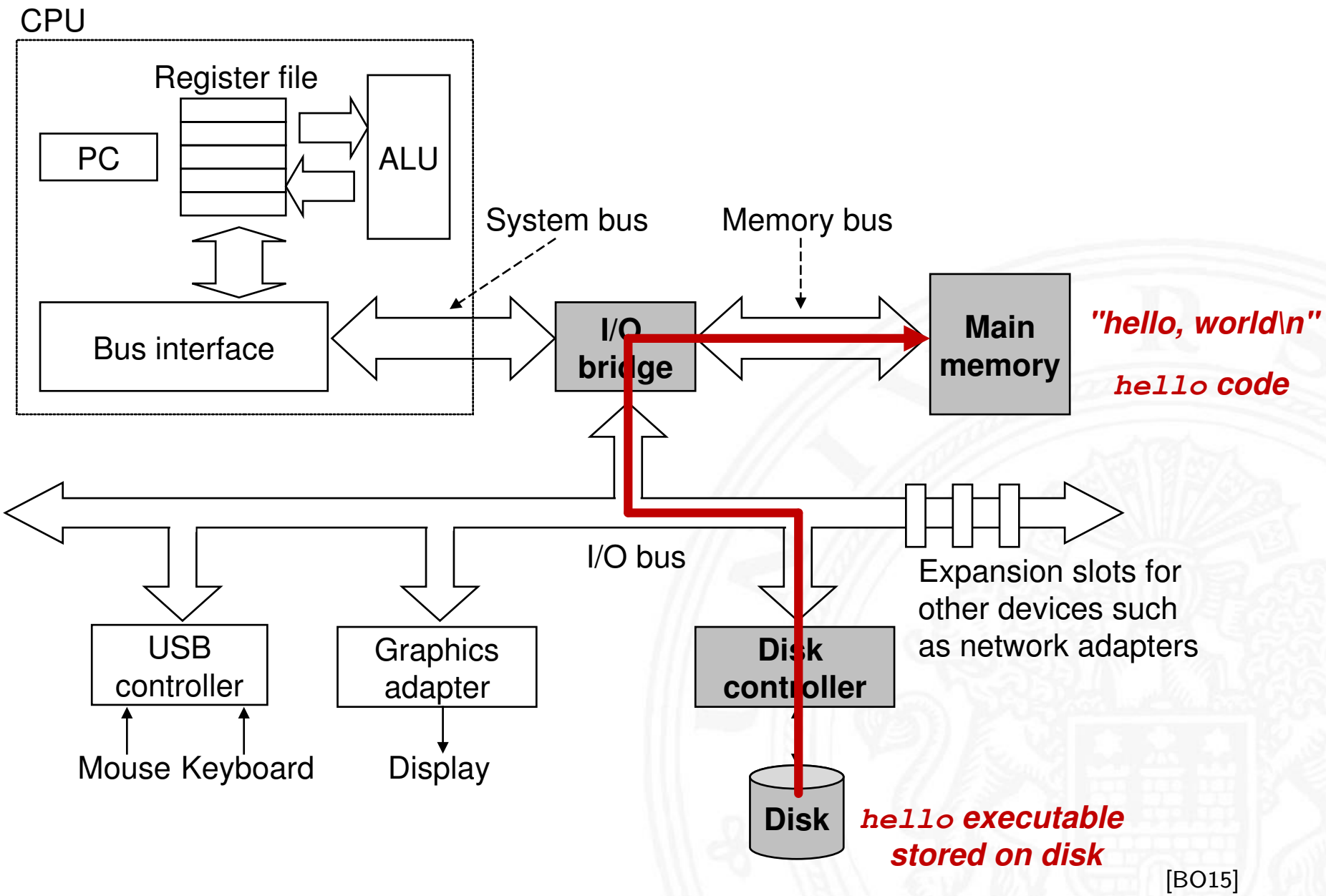
[BO15]

Programmausführung: 1. Benutzereingabe



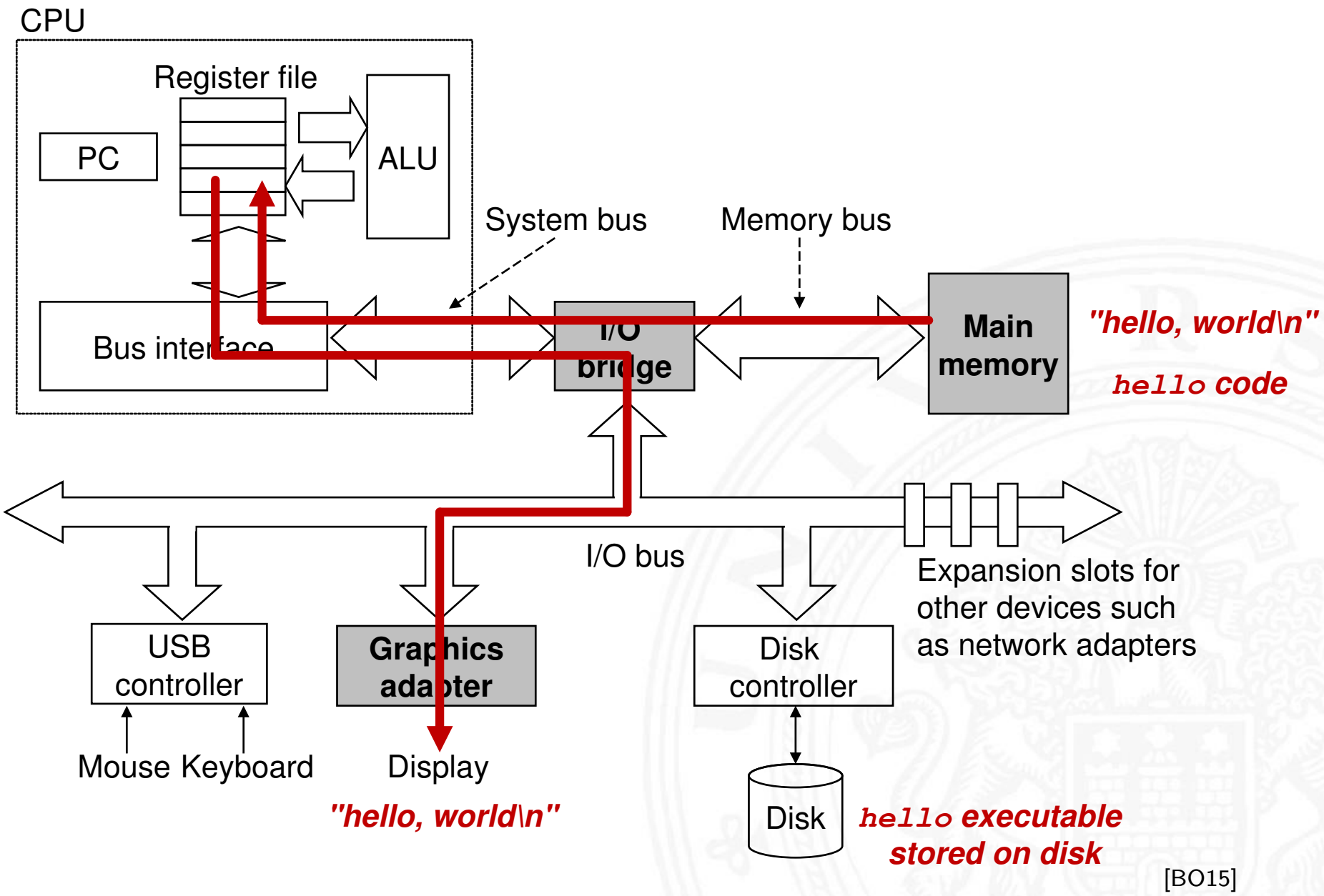
[BO15]

Programmausführung: 2. Programm laden



[BO15]

Programmausführung: 3. Programmlauf



[BO15]

Boot-Prozess

Was passiert beim Einschalten des Rechners?

- Chipsatz erzeugt Reset-Signale für alle ICs
- Reset für die zentralen Prozessor-Register (PC, ...)
- PC wird auf Startwert initialisiert (z.B. 0xFFFF FFEF)
- Befehlszyklus wird gestartet
- Prozessor greift auf die Startadresse zu
  dort liegt ein ROM mit dem Boot-Programm
- Initialisierung und Selbsttest des Prozessors
- Löschen und Initialisieren der Caches
- Konfiguration des Chipsatzes
- Erkennung und Initialisierung von I/O-Komponenten
- Laden des Betriebssystems

Literatur

[BO15] R.E. Bryant, D.R. O'Hallaron:
Computer systems – A programmers perspective.
3rd global ed., Pearson Education Ltd., 2015.
ISBN 978–1–292–10176–7. `csapp.cs.cmu.edu`

[TA14] A.S. Tanenbaum, T. Austin: *Rechnerarchitektur – Von der digitalen Logik zum Parallelrechner*.
6. Auflage, Pearson Deutschland GmbH, 2014.
ISBN 978–3–86894–238–5

[Fur00] S. Furber: *ARM System-on-Chip Architecture*.
2nd edition, Pearson Education Limited, 2000.
ISBN 978–0–201–67519–1

[GK83] D.D. Gajski, R.H. Kuhn: *Guest Editors' Introduction: New VLSI Tools*. in: *IEEE Computer* 16 (1983), December, Nr. 12, S. 11–14. ISSN 0018–9162

Literatur (cont.)

[PH16a] D.A. Patterson, J.L. Hennessy: *Computer Organization and Design – The Hardware Software Interface: ARM Edition*. Morgan Kaufmann Publishers Inc., 2016. ISBN 978–0–12–801733–3

[PH16b] D.A. Patterson, J.L. Hennessy: *Rechnerorganisation und Rechnerentwurf – Die Hardware/Software-Schnittstelle*. 5. Auflage, Oldenbourg, 2016. ISBN 978–3–11–044605–0

[Mäd11] A. Mäder: *Vorlesung: Rechnerarchitektur und Mikrosystemtechnik*. Universität Hamburg, FB Informatik, 2011, Vorlesungsfolien. `tams.informatik.uni-hamburg.de/lectures/2011ws/vorlesung/ram`

[HenHA] N. Hendrich: *HADES — HAmburg DEsign System*. Universität Hamburg, FB Informatik, Lehrmaterial. `tams.informatik.uni-hamburg.de/applets/hades`