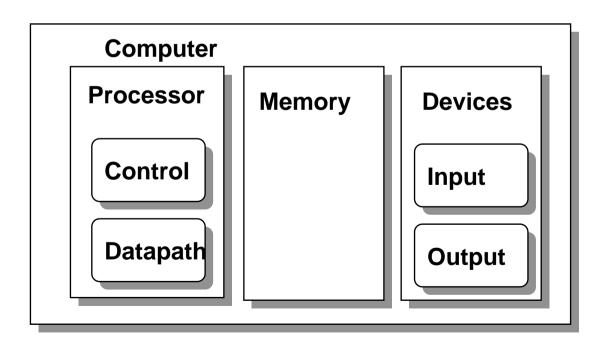
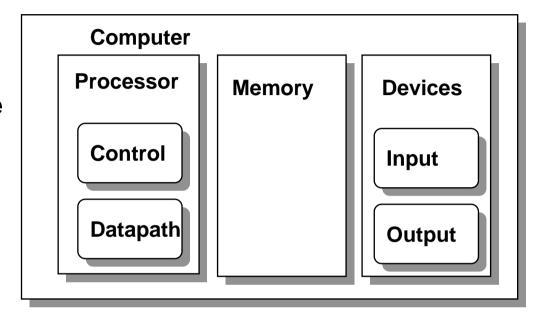
# 1. Grundkonzepte des Rechneraufbaus



## von Neumannsches Rechnerkonzept Binärkodierungen Modifikationen und Erweiterungen

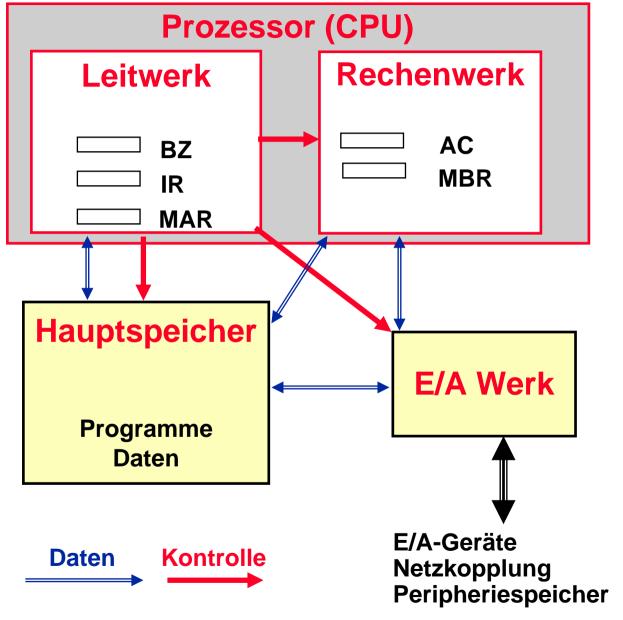
### Das von Neumannsche Rechnerkonzept

- Rechner bestehen aus 4 Werken:
  - Kontrolleinheit, Leitwerk interpretiert Programme
  - Rechenwerkführt Operationen aus
  - Haupt- bzw. Arbeitsspeicher enthält Programme und Daten



- Ein/Ausgabewerk
   kommuniziert mit Umwelt, incl. Sekundärspeicher
- Die Struktur des Rechners ist unabhängig vom bearbeiteten Problem (-> Programmsteuerung)
- Programme und Daten stehen im selben Speicher und können durch die Maschine modifiziert werden.
- Der Hauptspeicher ist in Zellen gleicher Größe geteilt, die durch fortlaufende Nummern (Adressen) bezeichnet werden.

#### Organisationsplan eines von Neumann-Rechners

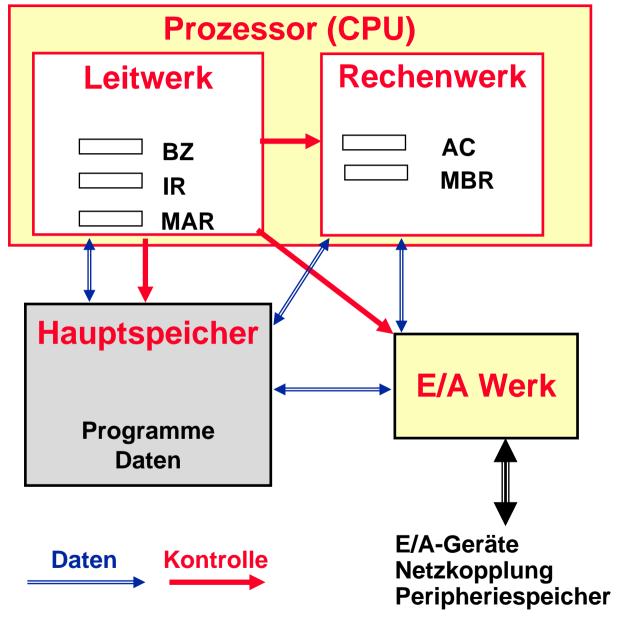


Prozessor, Zentraleinheit (CPU = Central Processing Unit) mit

- Rechenwerk(ALU = Arithmetic Logical Unit)
  - Ausführung von Berechnungen
  - Register:AC AkkumulatorMBR Speicherpuffer
- Leitwerk, Kontrolleinheit
  - Dekodierung von Befehlen
  - Steuerung der Befehlsausführung
  - Register:

BZ - Befehlszähler IR - Instruktionsregister MAR -Speicheradressregister

### Organisationsplan eines von Neumann-Rechners



#### **Speicher**

- ROM (Read Only Memory)
  - Festwertspeicher,
     Daten fest eingebrannt,
     nicht mehr veränderbar
    - => Mikroprogrammierung
- RAM (Random Access Memory)
  - Speicher mit wahlfreiem
     Zugriff, Befehle und Daten
  - DRAM (Dynamic RAM): eigentlicher Arbeitsspeicher
  - SRAM (Static RAM): schneller Pufferspeicher (Cache)

DRAM's haben eine größere Kapazität, aber höhere Zugriffszeiten als SRAM's.

## Speicherkenngrößen

- Grundeinheit: 1 Bit (binary digit)
- Speicher = Folge von N Zellen gleicher Größe m (in Bits), meist m=8 -> 1 Byte (binary term)

 $2^{10}=1024$ 

220

230

**2**<sup>40</sup>

**250** 

260

 $\sim 10^3 => 1 \text{K}$ 

 $\sim 10^6$  => 1M Mega

 $\sim 10^9$  => 1G Giga

 $\sim 10^{12} => 1T$  Tera

 $\sim 10^{15} = > 1P$  Peta

 $\sim 10^{18} = > 1E = Exa$ 

Kilo

Oft sind auch Vielfache von Speicherzellen

direkt adressierbar:

2 Bytes = Halbwort

4 Bytes = Wort

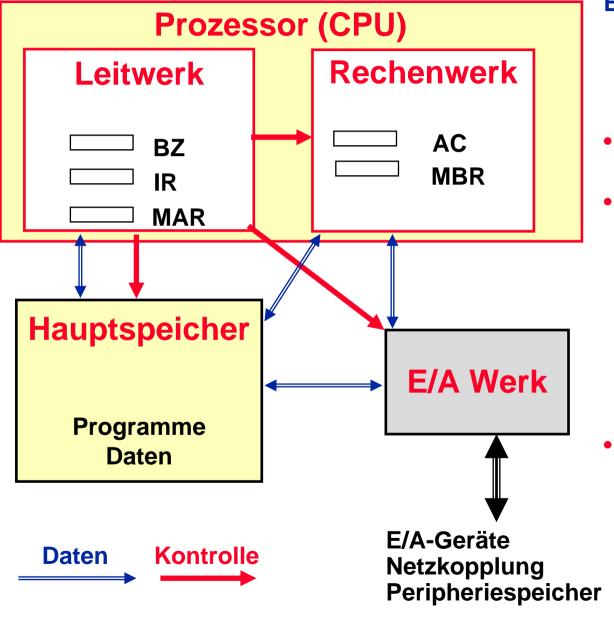
8 Bytes = Doppelwort

 Anzahl N der Speicherzellen ist meist große Zweierpotenz:

$$N = 2^n \rightarrow n$$
-Bit-Adressen  
von 0 bis  $2^n$ -1

z.B.: 16 Bit Adressen => 64 KB Speicher, 32 Bit Adressen => 4 GB Speicher

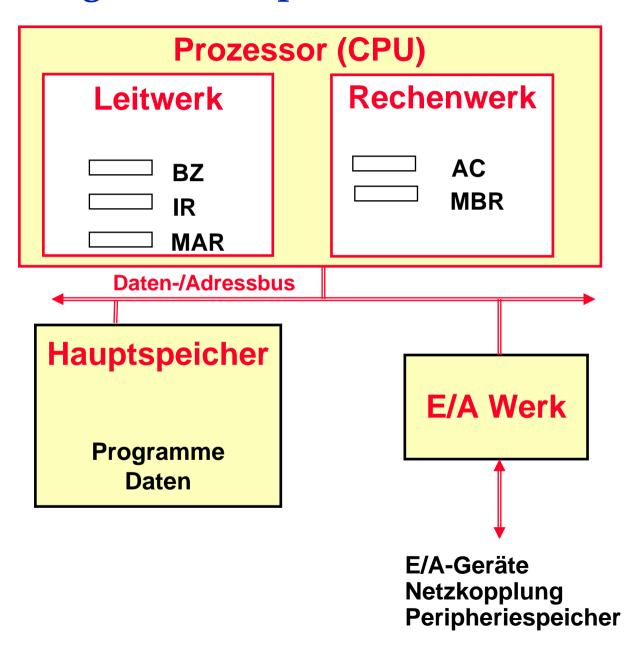
### Organisationsplan eines von Neumann-Rechners



Ein-/Ausgabewerk mit parallel arbeitendem Spezialprozessor (PIO - Parallel I/O) mit direktem Speicherzugriff (DMA - Direct Memory Access)

- Ein/Ausgabe von Programmen und Daten
- Netzkopplung: Local Area Network (LAN), z.B. Ethernet
  - Kommunikation zwischen Computern
  - gemeinsame Nutzung von Speicher oder Ein/Ausgabegeräten
  - nicht-lokaler Rechnerzugang
- Peripheriespeicher, Hintergrundspeicher:
  - permanente Datenspeicherung mit magnetisierbaren oder optischen Medien (CDs, DVDs)
  - hohe Kapazität, langsamer Zugriff

### Organisationsplan eines von Neumann-Rechners



#### Busse

- Medien zum Transfer von Daten und Steuerinformationen zwischen mehreren funktionellen Einheiten des Rechners
- Protokolle zur Regelung der Busbenutzung erforderlich
- uni- oder bidirektionale Busse
- bitseriell (1 Leitung) oder parallel (Leitungsbündel)

#### Arbeitsweise eines von Neumann-Rechners

- Das Programm besteht aus einer Folge von Befehlen (Instruktionen), die nacheinander (sequentiell) ausgeführt werden.
- Von der Folge kann durch bedingte und unbedingte Sprungbefehle abgewichen werden, die die Programmfortsetzung aus einer anderen Zelle bewirken.
  - Bedingte Sprünge sind von gespeicherten Werten abhängig.
- Die Maschine benutzt Binärcodes, Zahlen werden dual dargestellt.
   Befehle und andere Daten müssen geeignet kodiert werden.

#### Phasen einer Befehlsausführung

- 1. Befehlsholphase (Instruction Fetch, IF):
  - Laden eines Befehls aus dem Speicher
- 2. Dekodierphase (Instruction Decode, ID):
  - Befehl interpretieren
- 3. Operandenholphase (Operand Fetch, OF):
  - Notwendige Operanden aus dem Speicher holen
- 4. Ausführungsphase (Execution, EX):
  - eigentliche Ausführung des Befehls

Bitfolgen im Speicher sind nicht selbstidentifizierend. Der Rechner entscheidet aufgrund des zeitlichen Kontextes, ob eine Bitfolge als Befehl, Adresse oder Datum zu interpretieren ist.

## Zahlendarstellungen

Sei b>1 eine beliebige natürliche Zahl. Dann heißt  $\Sigma(b) := \{0,...,b-1\}$  das Alphabet des b-adischen Zahlsystems.

#### **Beispiele:**

b = 10	Dezimalsystem	$\Sigma(10) = \{0,,9\}$
b = 2	Dualsystem	$\Sigma(2) = \{0,1\}$
b = 8	Oktalsystem	$\Sigma(8) = \{0,,7\}$
b = 16	Hexadezimalsystem	$\Sigma$ (16) = {0,,9,A,B,C,D,E,F}
b = 256	-> ASCII ( <u>A</u> mericar	<u>S</u> tandard <u>C</u> ode for
	<u>I</u> nformati	on <u>I</u> nterchange)
b = 60	-> Zeitrechnung	

## b-adische Darstellung natürlicher Zahlen

Sei b eine natürliche Zahl mit b >1. Sei n eine natürliche Zahl.

Jede natürliche Zahl z mit  $0 \le z \le b^n-1$  ist eindeutig als Wort der Länge n über  $\Sigma(b)$  darstellbar:

$$z = \sum_{i=0}^{n-1} z_i b^i \quad \text{mit } 0 \le z_i \le b$$

Ziffernschreibweise:  $z = (z_{n-1} z_{n-2} ... z_1 z_0)_b$ 

Hintergrund: Es gibt b<sup>n</sup> Folgen der Länge n über  $\Sigma$ (b). (feste Wortlänge durch "führende Nullen")

besonders wichtig: b = 2

## **Dualsystem**

Mit n binären Ziffern 
$$(Z_{n-1} \dots Z_1 Z_0)_2$$
 können die Zahlen  $Z_{n-1} * 2^{n-1} + \dots + Z_1 * 2^1 + Z_0$  dargestellt werden.

## Beispiel: Die Bitfolge 10110001110011 entspricht der Zahl 11379: (10110001110011)<sub>2</sub>

$$= 1*2^{13} + 0*2^{12} + 1*2^{11} + 1*2^{10} + 0*2^{9} + 0*2^{8} + 0*2^{7} + 1*2^{6}$$

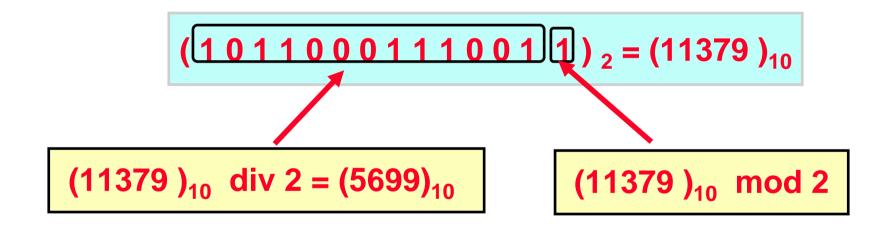
$$+ 1*2^{5} + 1*2^{4} + 0*2^{3} + 0*2^{2} + 1*2^{1} + 1*2^{0}$$

$$= 8192 + 2048 + 1024 + 64 + 32 + 16 + 2 + 1$$

$$= (11379)_{10}$$

## Umwandlung zwischen Zahlsystemen

Ist eine natürliche Zahl k in einem Zahlensystem zur Basis b dargestellt, so ist die letzte Ziffer gerade k mod b und die übrigen Ziffern stellen k div b dar.



Die Darstellung einer Zahl im Binärsystem gewinnt man daher durch fortgesetztes Dividieren durch 2 und die Berechnung des Restes.

## Beispiel (Divisionsrestverfahren)

Die Zahl (4711)<sub>10</sub> entspricht der Binärzahl (10010011100111)<sub>2</sub>.

4711	div 2	=	2355	Rest	1
2355	div 2	=	1177	Rest	1
1177	div 2	=	588	Rest	1
588	div 2	=	294	Rest	0
294	div 2	=	147	Rest	0
147	div 2	=	<b>73</b>	Rest	1
<b>73</b>	div 2	=	36	Rest	1
36	div 2	=	18	Rest	0
18	div 2	=	9	Rest	0
9	div 2	=	4	Rest	1
4	div 2	=	2	Rest	0
2	div 2	=	1	Rest	0
1	div 2	=	0	Rest	1

## Oktal- und Hexadezimalsystem

einfache lokale Umwandlung zwischen Dual- / Oktal- und Hexadezimalsystem



kompakte Darstellung von Binärzahlen

Dezimal- system	Binärsystem	Oktalsystem	Hexadezimal- system		
123	0111 1011	173	7B		
1984	0111 1100 0000	3700	7C0		
1994	0111 1100 1010	3712	7CA		
2000	0111 1101 0000	3720	7D0		
2004	0111 1101 0100	3724	7D4		
43690	1010 1010 1010 1010	125252	AAAA		

## Das Hexadezimalsystem

#### Je 4 Bits entsprechen genau einer Hexadezimalziffer:

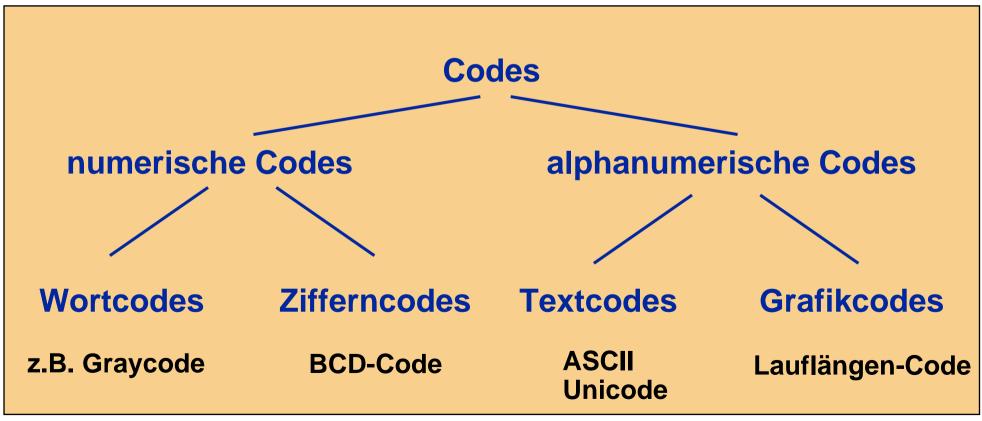
$$0000 = 0$$
 $0001 = 1$ 
 $0010 = 2$ 
 $0011 = 3$ 

Wie das folgende Beispiel zeigt, ist der Grund für die Verwendung des Hexadezimalsystems die übersichtlichere Darstellung einer Bitfolge durch Hexadezimalziffern:

1100	1011	1110	0110	0011	0000	1111	1010	0101	0111	0011	1011	1000	1101	1011	0000
С	В	Ε	6	3	0	F	A	5	7	3	В	8	D	В	0

#### Codes

DIN 44300: Ein Code ist eine Vorschrift für die eindeutige Zuordnung (Kodierung) der Zeichen eines Zeichenvorrats zu denjenigen eines anderen Zeichenvorrats.



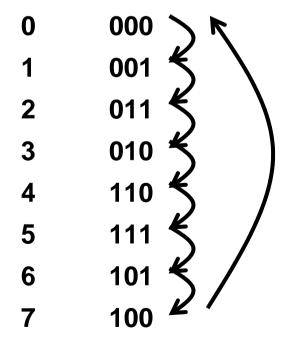
#### **Numerische Codes**

#### **Wortcodes:**

**Kodierung von Zahlen als Ganzes** 

#### Beispiel:

**Graycode:** Von einer Zahl zur nächsten ändert sich genau ein Bit im Code



**Bildungsvorschrift?** 

#### **Zifferncodes:**

einzelne Kodierung von Ziffern

#### Beispiel:

**BCD (Binary Coded Digits):** 

4 Bits pro Dezimalziffer

0	0000	
1	0001	
2	0010	
3	0011	Die Ditmuster
4	0100	Die Bitmuster 10101111
5	0101	werden nicht
6	0110	verwendet.
7	0111	
8	1000	
9	1001	

## **Alphanumerische Codes**

#### **Textcodes**

Kodierung von Buchstaben, Satzzeichen, Sonderzeichen, Steuerzeichen etc.

- ASCII American Standard Code for Information Interchange
   7 Bits pro Zeichen -> 128 Zeichen
- Unicode (Internationaler Standard)
   16 Bits -> 65536 Codepunkte
   0 ... 127 entspricht ASCII

#### **Grafikcodes**

Kodierung von Bildpunkten, etwa 4 Bits für 16 Graustufen oder 8 Bits for 256 Graustufen bei Schwarz-Weiß-Bildern

Beispiel: Lauflängenkodierung Speichere in zwei Bytes

- 1. Anzahl aufeinanderfolgender Bildpunkte mit gleicher Graustufe
- 2. Graustufe
- => Kompression bei vielen benachbarten gleichen Bildpunkten

## Modifikationen und Erweiterungen des von Neumann-Konzeptes

Fließbandverarbeitung

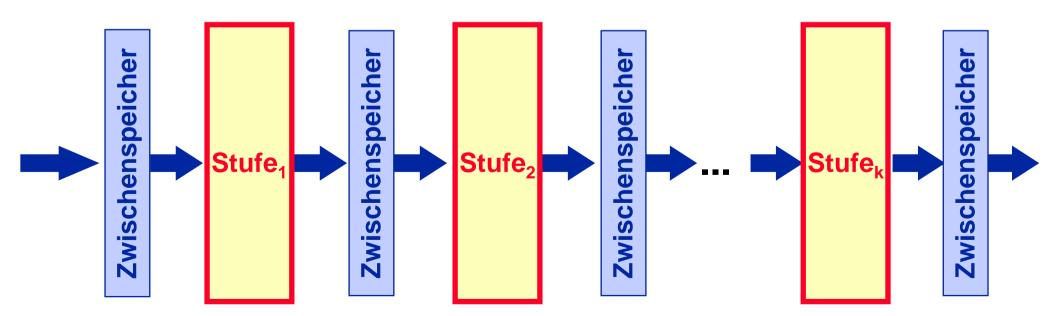
 Parallelisierung auf verschiedenen Ebenen (Rechen-/Kontrollwerke, Speicher)

Verfeinerungen der Speicherstruktur

==> Virtualisierung, Hierarchisierung

## Fließbandverarbeitung

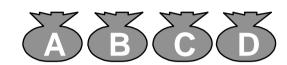
- zentrales Merkmal von RISC-Prozessoren
- überlappende Ausführung mehrerer Instruktionen
- aufeinanderfolgende Phasen der Instruktionsabarbeitung werden in separaten Verarbeitungseinheiten durchgeführt.



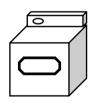
## Pipelining is Natural!

David Pattersons Erklärung der Fließbandverarbeitung (aus Course CS 152, Berkeley Univ. 1997)

- Laundry Example
- Ann, Brian, Cathy, Dave each have one load of clothes to wash, dry, and fold
- Washer takes 30 minutes
- Dryer takes 30 minutes
- "Folder" takes 30 minutes
- "Stasher" takes 30 minutes to put clothes into drawers



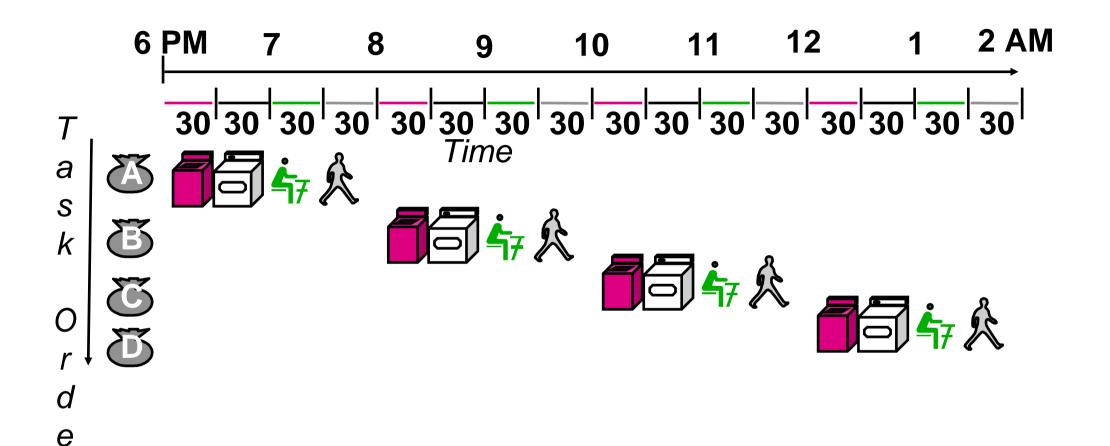






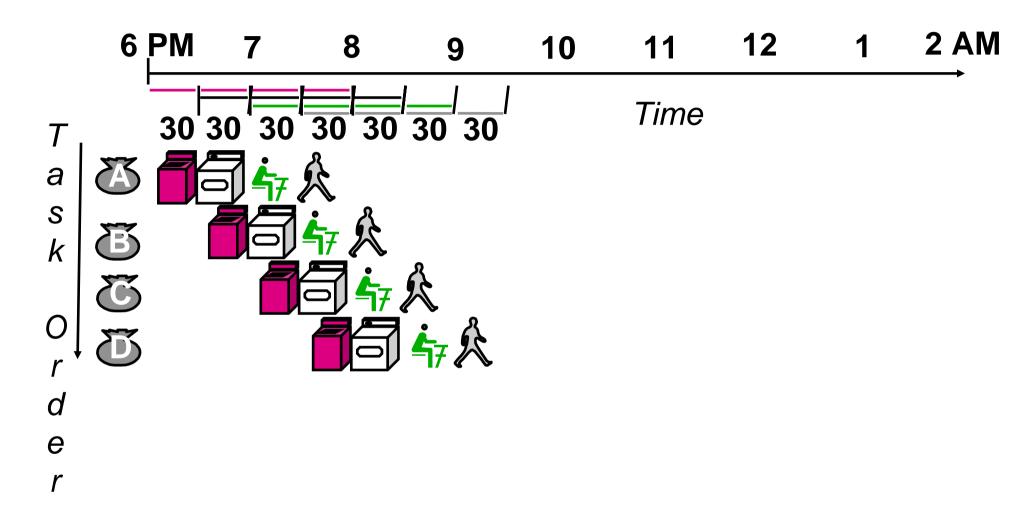


## **Sequential Laundry**



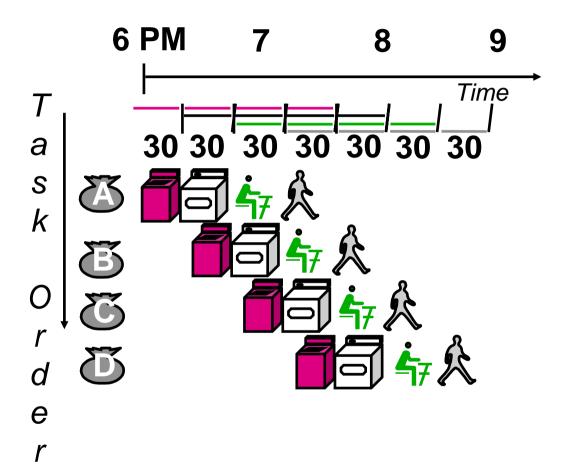
- Sequential laundry takes 8 hours for 4 loads
- If they learned pipelining, how long would laundry take?

## Pipelined Laundry: Start work ASAP



Pipelined laundry takes 3.5 hours for 4 loads!

## **Pipelining Lessons**



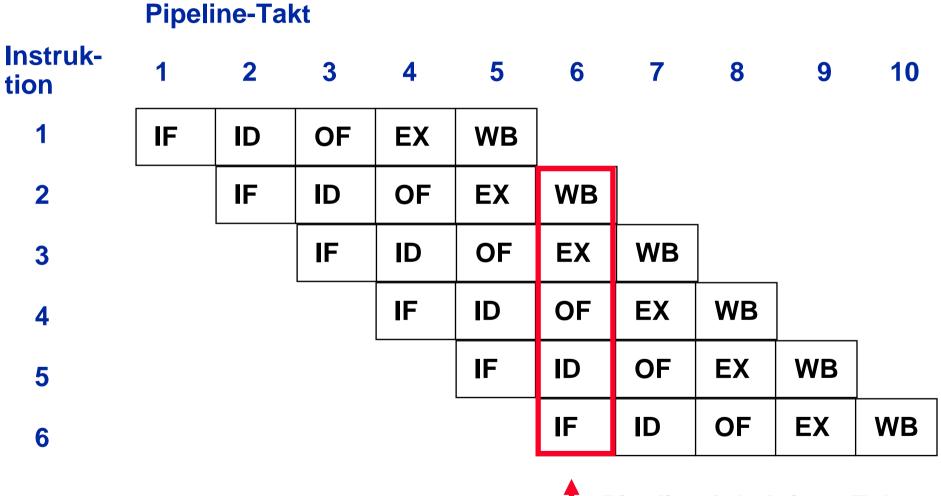
- Pipelining doesn't help latency of single task, it helps throughput of entire workload
- Multiple tasks operating simultaneously using different resources
- Potential speedup = Number pipe stages
- Pipeline rate limited by slowest pipeline stage
- Unbalanced lengths of pipe stages reduces speedup
- Time to "fill" pipeline and time to "drain" it reduces speedup
- Stall for Dependences

## Phasen der Befehlsausführung

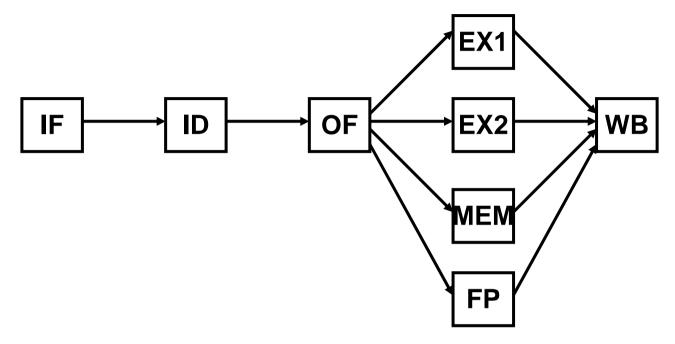
- IF Instruction Fetch Befehlsbereitstellung
  - Laden der Instruktion aus dem Speicher (Cache)
- ID Instruction Decode Befehlsdekodierung
  - Analyse der Instruktion, Vorbereitung der Ausführung
- OF Operand Fetch Holen der Operanden
  - Laden der Operandenregister
- EX Execution Ausführung
  - Ausführung der Instruktion im Rechenwerk
- WB Write Back Zurückschreiben
  - Rückschreiben des Ergebnisses in Zielregister



## Befehlsbearbeitung in einer 5-stufigen Pipeline

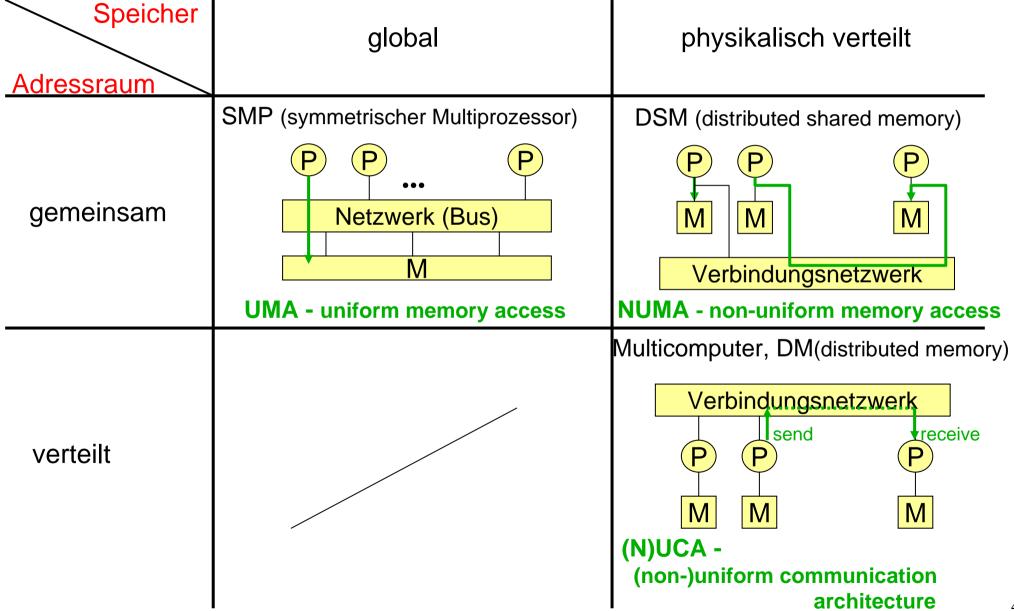


## Superskalare Architekturen



- Pipeline mit mehreren Funktionseinheiten
- Funktionseinheiten wie MEM (Speicherzugriff) oder FP (Gleitkommaoperation) benötigen mehr Takte als die übrigen Stufen.

#### **Parallelrechner**



## Virtualisierung des Speichers

#### **Grund:**

Programme wurden so groß, dass sie nicht mehr in den Hauptspeicher passten

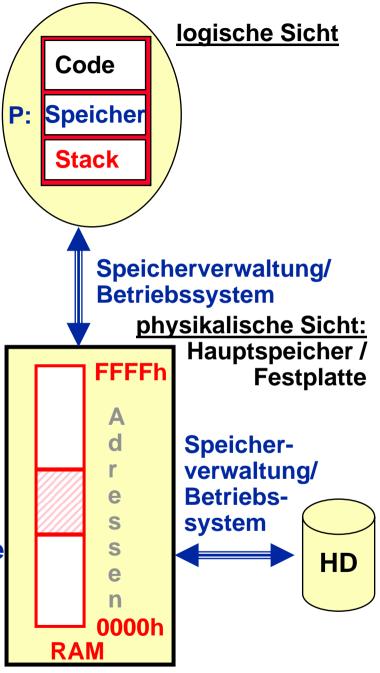
=> Modularisierung

#### **Methode:**

Hin- und Herladen von Programmteilen zwischen Hintergrundspeicher und Hauptspeicher durch das Betriebssystem Programmadressen sind virtuelle Adressen, die vom Betriebssystem in physikalische Adressen umgesetzt werden.

#### **Vorteile:**

- virtueller Adressraum größer als physikalische
- Programm ist unabhängig von Datenplatzierung im Hauptspeicher
- Vereinfachung von Mehrbenutzerbetrieb



#### Von Neumannscher Flaschenhals

Die Schnittstelle zwischen Prozessor und Speicher wird von Neumannscher Flaschenhals (engl. bottleneck) genannt.

Die Leistungsdiskrepanz zwischen Prozessor und Speicher wird immer größer.

Kapazität Geschw.

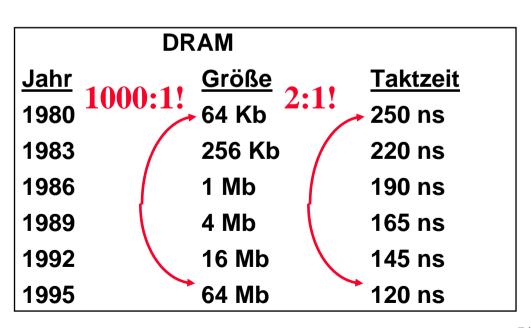
Logik: 2x in 3 Jr 2x in 3 Jr

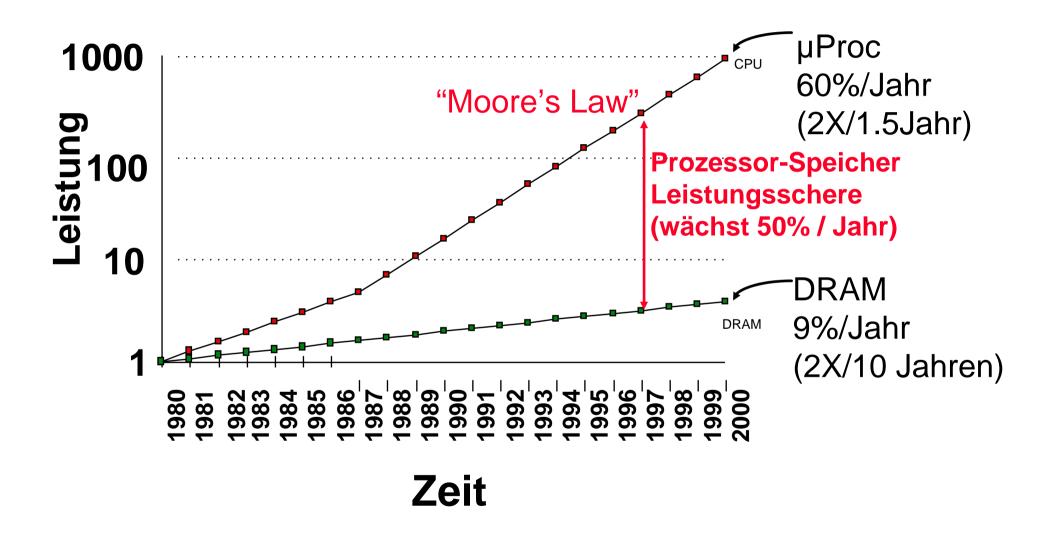
DRAM: 4x in 3 Jr 2x in 10 Jr

Disk: 4x in 3 Jr 2x in 10 Jr

#### **Problem**

Daten werden vom Prozessor schneller verarbeitet als sie aus dem Speicher gelesen oder in den Speicher geschrieben werden können.

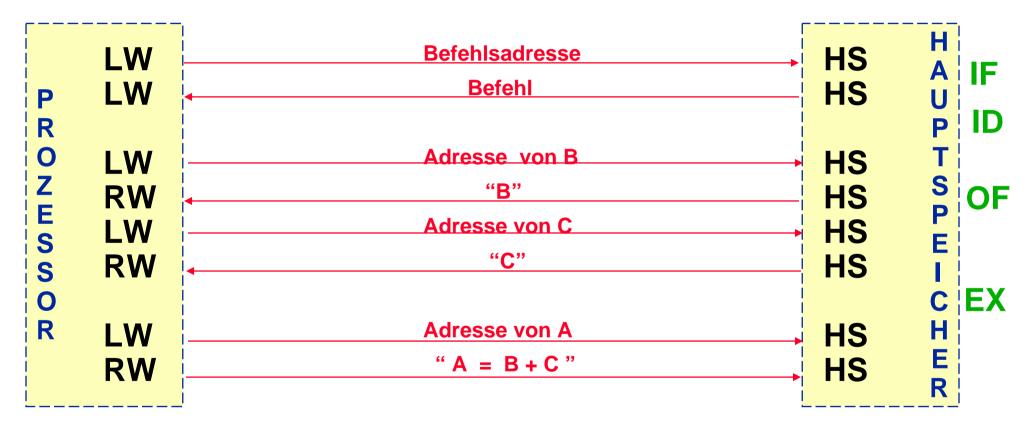




#### von Neumannscher Flaschenhals

**Beispiel:** Ausführung der Anweisung "A: = B + C"

=> Problem: Verwendung von Adressen für Operanden und Ergebnisse



Prozessor /Speicherschnittstelle kritisch für Leistung des Gesamtsystems

Dies war früher wegen hoher Gatterschaltzeiten unproblematisch, aber durch die Fortschritte der Halbleitertechnik wird die Diskrepanz zwischen der Prozessorgeschwindigkeit und den Speicherzugriffszeiten immer größer.

## "Beschleunigung" der Prozessor/Speicherkommunikation

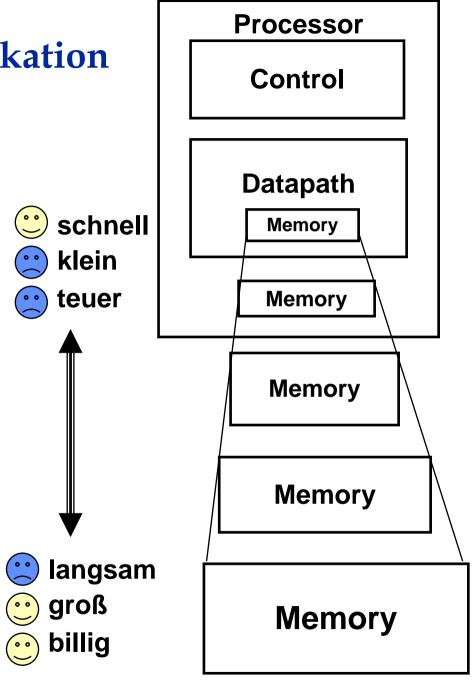
Ziel: Arbeitsspeicher so schnell wie schnellste verfügbare Speicherchips und so groß wie die größten

#### Lösung:

hierarchische Speicherorganisation

- Prozessor kommuniziert mit top-down organisierter Folge von Speichern
- mit wachsender "Entfernung" vom Prozessor
  - steigen Größe und Zugriffszeit
  - -fällt der Preis (pro Bit)
- Ausschnittshierarchie:

Alle Daten einer Ebene sind auch in der darunterliegenden Ebene gespeichert.



## Speicherhierarchie

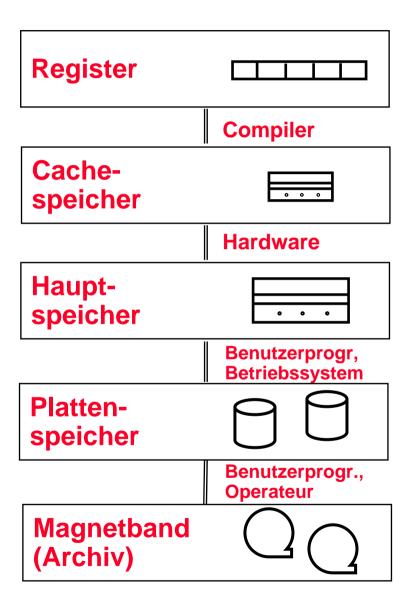
aktuelle Daten

aktueller Ausschnitt aus dem Hauptspeicher

aktuelle Programme mit Daten

aktuelle oder oft benutzte Daten

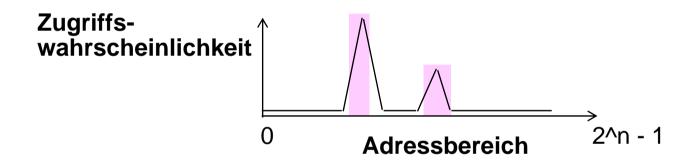
alle ruhenden Daten des Systems (Progr. & Daten)



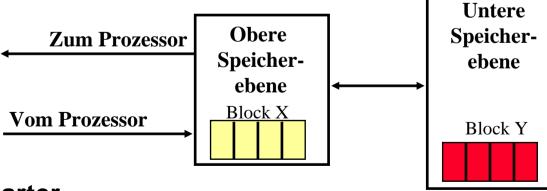
#### Lokalität

Lokalitätsprinzip: 90/10-Regel

90% der Daten eines Programms werden aus 10% des vom Programm insgesamt benötigten Speicher geladen.



- Temporale Lokalität:
  - Halte zuletzt benutzte Daten beim Prozessor



- Räumliche Lokalität:
  - Bewege Blöcke benachbarter
     Speicherzellen Richtung Prozessor