Überblick

- Einleitung
  - Lit., Motivation, Geschichte, v.Neumann-Modell, VHDL
- Befehlsschnittstelle
- Mikroarchitektur
- Speicherarchitektur
- Ein-/Ausgabe
- Multiprozessorsysteme, ...

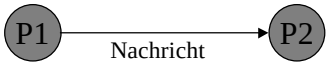
Kap.5
Ein-Ausgabe

Ein-/Ausgabeeinheiten

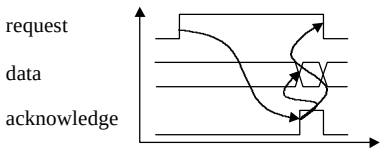
- **Kommunikation** zwischen MP und Umwelt (auch Peripherie-Geräte):
  - Terminal (Tastatur und Bildschirm)
  - Drucker
  - externe Speichermedien (Diskette, Magnetplatte, ...)
  - Meßwerterfassungssysteme
  - ...

Kommunikation und Interface

- Kommunikation über Kanäle
  - Datentransfer zwischen Sender- und Empfängerprozess
  - hohe Abstraktionsebene

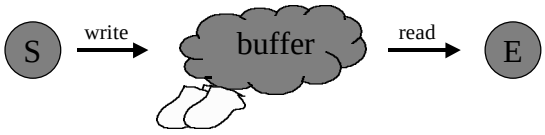


- Interfaces
  - Schaltungen, Kommunikationsprotokolle
  - niedrige Abstraktionsebene



Asynchrone/synchrone Kommunikation

- Asynchrone Kommunikation



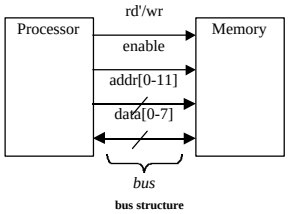
- synchrone Kommunikation

Interface-Einheiten

- Peripherie-Geräte normalerweise *nicht direkt* an MP, sondern Interface-Schaltungen
  - **Datenpufferung**, wenn Datenübertragungsrate unterschiedlich
  - **Synchronisation** notwendig
  - **Datenkonvertierung** (A/D- und D/A-Wandlung oder seriell nach parallel)

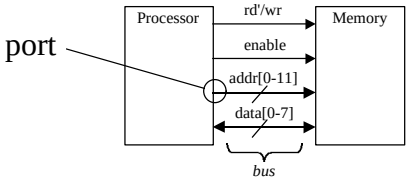
Kommunikation über Busse

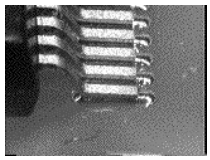
- Drähte:
  - uni- oder bidirektional
  - eine Leitung kann mährerer Drähre repräsentieren
- Bus
  - ein Bündel von Drähten mit festgelegter Funktion
    - address bus, data bus
    - festgelegtes Protokoll (Regeln für die Kommunikation)



bus structure

Ports

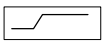




- Leitendes Medium zur Umwelt
- verbindet das System mit den Bussen
- wird oft als *pin* bezeichnet
  - Stift, der in eine Vertiefung auf der Leiterplatte versenkt wird
  - manchmal metallische Bälle anstatt der Stifte
  - bei SMD (surface mounted device) liegt eine Stift auf der Leiterplatte auf

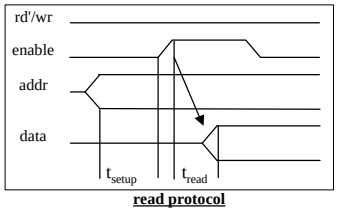
Spezifikation mit Timing Diagrammen

- Gebräuchlichste Methode um Interface-Protokolle zu beschreiben
- Zeit vergeht in Richtung der X-Achse
- Kontrollsignale: low oder high

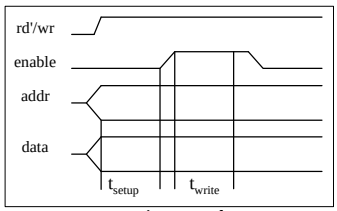


  - active high / active low
  - besser *assert* (aktiv) und *deassert*
- Datensignale: not valid oder valid

- ein Protokoll kann Unterprotokolle haben
  - diese werden auch als bus cycles bezeichnet, z.B., read und write
  - können sich über mehrere Taktzyklen erstrecken

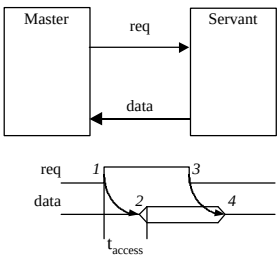


read protocol



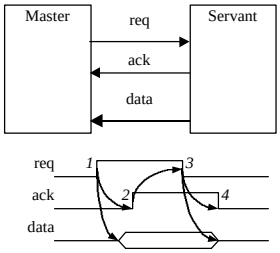
write protocol

Grundlegende Protokoll Methoden



1. Master asserts *req* to receive data
2. Servant puts data on bus **within time t_{access}**
3. Master receives data and deasserts *req*
4. Servant ready for next request

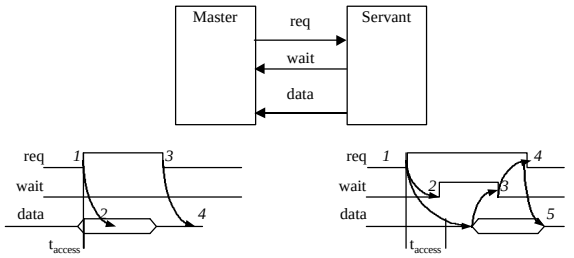
Strobe protocol



1. Master asserts *req* to receive data
2. Servant puts data on bus **and asserts *ack***
3. Master receives data and deasserts *req*
4. Servant ready for next request

Handshake protocol

Kompromiss aus *handshake* und *strobe*



1. Master asserts *req* to receive data
2. Servant puts data on bus **within time t_{access}** (wait line is unused)
3. Master receives data and deasserts *req*
4. Servant ready for next request

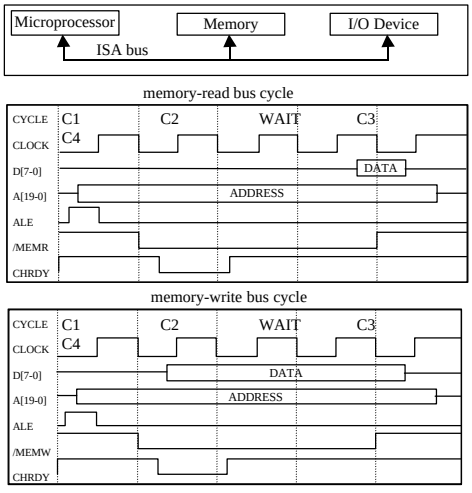
Fast-response case

1. Master asserts *req* to receive data
2. Servant can't put data within **t_{access}, asserts *wait***
3. Servant puts data on bus and **deasserts *wait***
4. Master receives data and deasserts *req*
5. Servant ready for next request

Slow-response case

ISA bus protocol memory access

- ISA: Industry Standard Architecture
  - benutzt in 80x86 er
- Eigenschaften
  - 20-Bit Adresse
  - Kompromiss strobe/handshake
    - Standard sind 4 Zyklen
    - ausßer wenn CHRDY deasserted, dann zusätzliche Zyklen (bis zu 6)

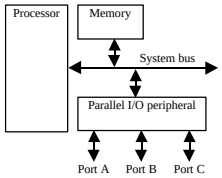


E/A-Adressierung

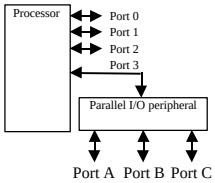
- Kommunikation mit anderen Komponenten über einige Pins
  - Port-based I/O (parallel I/O)
    - Prozessor hat mehrere N-Bit-Ports
    - Softwarezugriff auf Ports über spezielle Register/Speicherbereiche oder spezielle I/O-Befehle
    - Port spezifiziert direkt eine externe Komponente
  - Bus-based I/O
    - Processor hat Adress-, Daten- und Kontrollport, die zusammen einen Bus bilden
    - Protokoll im Prozessor integriert
    - eine einfache Operation führt das Lese-/Schreibprotokoll auf dem Bus durh
    - Angabe der Empfängeradresse

Kompromisse/Erweiterungen

- Parallele E/A-Kommunikation
  - Prozessor unterstützt nur busbasierte Kommunikation, aber parallele Kommunikation benötigt
  - zusätzliche parallel arbeitende Peripheriegeräte am Bus
- Erweiterung der parallelen Ein-/Ausgabe
  - Prozessor unterstützt port-basierte E/A aber es werden mehr Ports benötigt
  - zusätzliche parallel arbeitende Peripheriegeräte an einem oder mehreren Ports



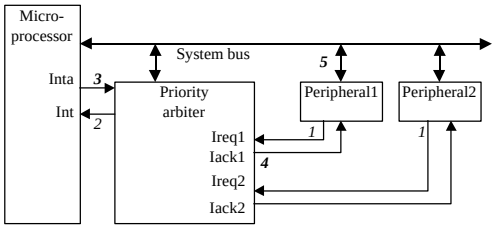
Adding parallel I/O to a bus-based I/O processor



Extended parallel I/O

Arbitrierung mit Prioritäten

- Situation: Mehrere externe Komponenten wollen gleichzeitig den Bus benutzen. Wer darf zuerst arbeiten?
- Arbitrierung mit Prioritäten
  - externe Komponente fragt beim Arbiter an, Arbiter fragt beim Prozessor an, Arbiter erteilt exklusiven Zugriff
  - Arbiter ist nur für konfigurationszwecke am Systembus angeschlossen

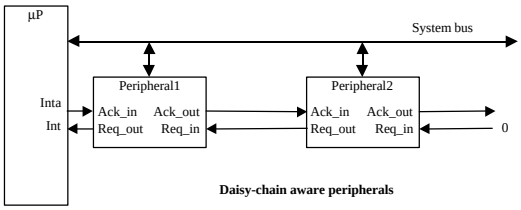


Arbitrierung mit Prioritäten

- Feste Priorität
  - jede Komponente hat einen eindeutigen Rang
  - bei gleichzeitigen Anfragen gewinnt die Komponente mit höchstem Rang
  - wird eingesetzt wenn sich diese Rangordnung statisch definieren läßt
- Rotierende Priorität (round-robin)
  - die höchste Priorität (token) wird der Reihe nach vergeben
  - bessere und gerechtere Verteilung wenn mehrere Komponenten gleiche Priorität haben

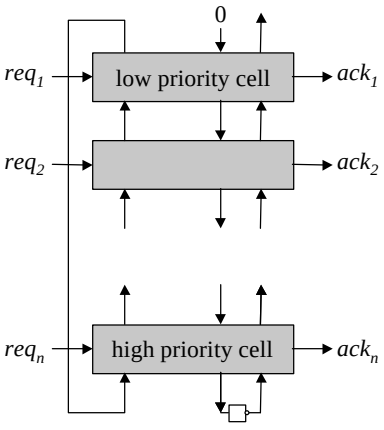
Daisy-chain Arbitrierung

- Arbitrierung in den externen Komponenten
  - In Komponente eingebaut oder durch extra Logik
    - jede Komponente hat *req* Eingang und *ack* Ausgang
- Komponenten werde in einer Kette verknüpft
  - eine Komponente ist mit der Resource verbunden
  - *req* fließt zur Resource: downstream
  - *ack* fließt zu den externen Komponenten: upstream
  - nächste Komponente hat höchste Priorität

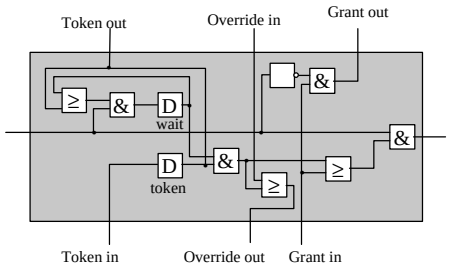


Daisy-chain Arbiter mit priority + round-robin

Aufbau des Arbiters in Zellen

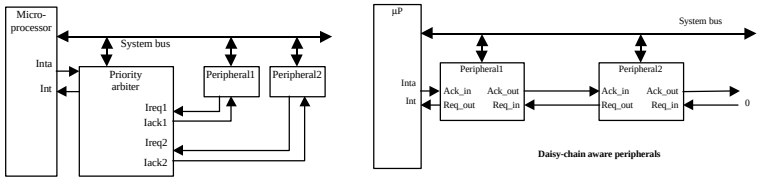


Realisierung einer Zelle



Daisy-chain Arbitrierung: Pros/Cons

- Neue Komponenten ohne Redesign integrierbar
- defekte Komponente legt alle tieferen Komponenten lahm



Datenverkehr (1)

- Zwischen MP und Peripherie
- Drei Vorgehensweisen:
  - **programmierte Ein-/Ausgabe**
    - Programm steuert die Datenübertragung
  - **Interrupt**
    - externes Signal erzwingt Unterbrechung des laufenden Programms
    - Datenübertragung wird durch spezielle Routine ausgeführt
  - **DMA (=direct memory access)**
    - durch speziellen Prozessor wird separater Datenweg zwischen Speicher und Peripherie geschaffen
    - Zentraleinheit wird entlastet

Datenverkehr (2)

- Bei programmierter Ein-/Ausgabe und Interrupt:
  - besondere *E-/A-Tore* (**I/O-ports**)
  - enthalten Register zur Pufferung von Datenwörtern

Datenverkehr (3)

- Ansprechen durch MP:
  - **memory mapped I/O** -Methode
    - für I/O-port *ausgezeichnete, eindeutige Adresse* (nicht in RAM oder ROM)
    - Datentransfer vergleichbar mit Zugriff auf Speicherzelle
    - immer anwendbar, wenn MP *keine speziellen Befehle* für I/O hat

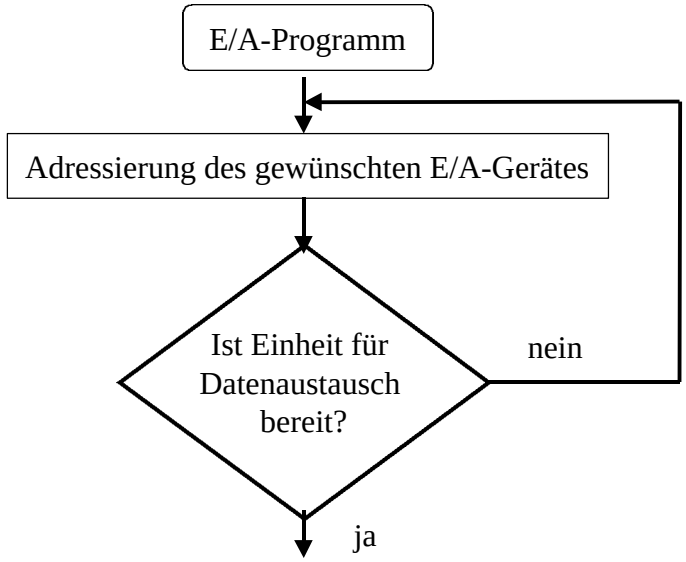
Datenverkehr (4)

- **I/O mapped** -Methode
  - Voraussetzung ist, daß MP über spezielle I/O-Befehle verfügt
    - z.B. IN <addr>, OUT <addr>
  - eigenen Adreßbereich für I/O-Geräte
  - eigene Steuersignale zur Unterscheidung
  - I/O-port mit Steuerbus verbunden
  - neben eigentlichen Daten transferieren von Synchronisationssignalen

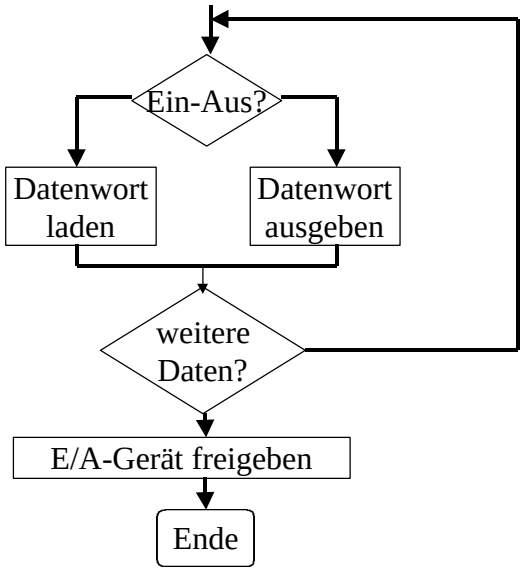
Datenverkehr (5)

- Spezielle E/A-Programme für programmierten Datenaustausch
- Programmgesteuerte Synchronisation
  - Anstoßverfahren (**strobing**)
  - Statusabstimmung (**polling**)
  - gegenseitige Abstimmung (**handshaking**)

Datenverkehr (6)



Datenverkehr (7)



Datenverkehr (8)

- **Anstoßverfahren**
  - bei *unidirektionaler* Übertragung
  - Übertragungsgeschwindigkeit des Empfängers **größer** als die des Senders
  - Sender gibt Datenwort aus
    - strobe signal an Empfänger
  - Sender verläßt sich darauf, daß Empfänger *immer* empfangsbereit

Datenverkehr (9)

- **Statusabstimmung**
  - Übertragungsgeschwindigkeit des Senders *größer* als die des Empfängers
  - Überprüfung des **polling signals** (signalisiert Bereitschaft des Empfängers)
  - falls empfangsbereit, Datenwort ausgeben (sonst warten)
  - muß permanent **polling signal** abfragen (**busy waiting**)

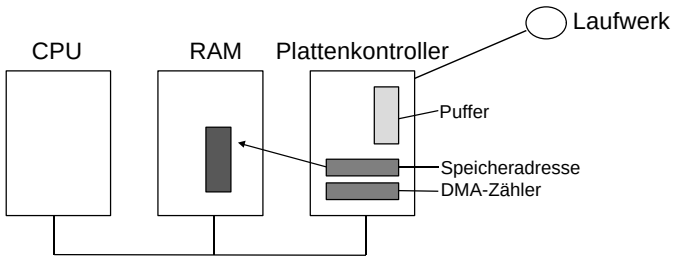
Datenverkehr (10)

- **Gegenseitige Abstimmung**
  - hohe Übertragungssicherheit
  - *Synchronisation* von Sender und Empfänger (polling **und** strobing)
  - Sender wartet bis Empfänger bereit
  - dann wartet Empfänger auf Sender
  - anschließend Datenaustausch

Datenverkehr (11)

- **Interrupt**
  - Bisher: Initiative geht von MP aus
  - Nachteil:
    - busy waiting
  - MP reagiert auf Anfrage
  - MP unterbricht aktuelles Programm
  - Wichtig bei Interrupts:
    - **Prioritäten** (Maskierung von Interrupts)
    - **interrupt enable**
    - **interrupt acknowledge**

Datenverkehr-DMA



- **DMA-Verfahren**
  - ideale DMA
    - Zweitorspeicher (**dual ported RAM**)
      - sehr teuer
      - Inkonsistenzen bei gleichzeitigen Schreibzugriffen
  - **cycle stealing** -Verfahren
    - DMA-Einrichtung hält MP an
    - oftmals über Interrupt

Datenverkehr-DMA

- **memory idle** -Verfahren
  - Ablauf einer Befehlsverarbeitung
    - Befehl holen
    - Befehl ausführen
  - in 2. Phase greift MP **nicht** auf Speicher zu
  - nutze 2. Phase für DMA
  - Vorteil: keine Unterbrechung der CPU
  - zusätzliche Hardware:
    - *Speicher ungenutzt'*-Signal von MP an DMA-Einheit

Datenverkehr

- **Datenübertragungsgeschwindigkeit**
  - Einheit: Bit pro Sekunde (Bez.: **Baud**)
  - abhängig von Busbreite
    - parallele Leitungen
  - beliebige Erweiterung nur bedingt möglich
    - z.B. pin limitation problem
  - es gibt MPs bei denen Breite von Daten und Adressen *größer* als die des Datenbusses (z.B. 68000 oder 80386sx)

Datenverkehr-Zeitmultiplex

- Beispiel
  - Datenbusbreite *n*
  - Datenwortbreite *n•m*
  - unterteile Datum in m Gruppen zu *n* Bits
  - übertrage *nacheinander*
  - einzelnen Gruppen müssen *eindeutig identifizierbar* sein
- **zeitmultiplexe Übertragung**
  - schmale Busse
  - längere Übertragung