Inhaltsverzeichnis

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung								
	1.1	Überb	lick	1					
	1.2	Proble	embeschreibung und Vorgehensweise	3					
2	RISC-Architekturmerkmale unter dem Aspekt zeitlicher Randbe-								
	din	gunger	1	6					
	2.1	Echtzeitdatenverarbeitung in embedded-Systemen							
		2.1.1	Allgemeine Eigenschaften von Echtzeitsystemen	6					
		2.1.2	Softwarestruktur in Echtzeitsystemen	g					
	2.2	Kennz	zeichen von embedded-Systemen und ihren Anwendungen	13					
		2.2.1	Spezifikation der Hardwarekomponenten	14					
		2.2.2	Analyse der Softwareeigenschaften	16					
	2.3	Archit	tekturmerkmale von RISC-Prozessoren	20					
		2.3.1	Pipelining	23					
			2.3.1.1 Befehlspipelining bei RISC-Prozessoren	24					
			2.3.1.2 Maschinenzykluszeit bei Befehlspipelining	25					
			2.3.1.3 Kenngrößen des Befehlspipelining	27					
		2.3.2	Befehlssatz	27					
			2.3.2.1 Umfang des Befehlssatzes und Befehlsformate	28					
			2.3.2.2 Strategien zur Vermeidung befehlsbedingter suboptima-						
			ler Pipelineauslastung	29					
		2.3.3	Load/Store-Architektur	33					
			2.3.3.1 Vermeidung von Pipeline-Interlocks durch Speicherbefehle	34					
			2.3.3.1.1 Implementierung der Befehlspipeline	35					
			- 2.3.3.1.2 Struktur des Speichersystems	37					
		2.3.4	Registerstruktur	38					
			2.3.4.1 Registerverwaltung durch Software	39					
			2.3.4.2 Hardwareunterstützung für die Registerverwaltung	41					
3	Die	Komr	nunikation zwischen RISC-Prozessoren und ihrer Umgebung	44					
	3.1	Zeitko	omponenten der Peripheriekommunikation	44					
		3.1.1	Zeitkomponenten bei der Datenauswahl	45					
			3.1.1.1 Auswahl von Operanden	45					
			3.1.1.2 Auswahl von Befehlsworten	50					
		3.1.2	Zeitkomponenten beim Datenzugriff	54					
	3.2	Speich	herhierarchie in kleinen embedded-Systemen	57					



	3.3					
	ა.ა	Zugrif	sverfahren auf I/O-Komponenten	61		
		3.3.1	Speicherbezogene Auswahl von I/O-Komponenten	62		
		3.3.2	Isolierte Auswahl von I/O-Komponenten	65		
		3.3.3	Vergleich von speicherbezogener und isolierter Auswahl in RISC-			
			Prozessoren	67		
4	Opt	imieru	ng isolierter I/O-Kommunikation in RISC-Prozessoren	69		
	4.1		duelle I/O-Schnittstellen	70		
		4.1.1	Quasi-Load/Store	71		
		4.1.2	Impliziter Datentransfer	73		
		4.1.3	Integriertes I/O-System	74		
	4.2	Realisi	ierung isolierter I/O-Auswahl in einer aktuellen RISC-Architektur	76		
		4.2.1	Implementierung einer Quasi-Load/Store-Schnittstelle	78		
			4.2.1.1 Adressierung über alternative Adreßräume	78		
			4.2.1.2 Implementierung über zusätzliche Befehle	82		
		4.2.2	Realisierung von Impliziter und Integrierter Schnittstelle	87		
			4.2.2.1 Registerüberlagerung	87		
			4.2.2.2 Modifikation der Befehlscodierung	95		
5	Bewertung von Mechanismen zur I/O-Kommunikation bei RISC-					
	Prozessoren					
	5.1	Metho	de zur Bewertung einer Optimierung von I/O-Zugriffen	103		
		5.1.1	Definition geeigneter Größen zur Bewertung der Effizienz	103		
		5.1.2	Verhaltensmodellierung der Hardware	106		
		5.1.3	Lastmodellierung	110		
		5.1.4	Simulationsverfahren	112		
		0.1.4	Difficultive Constitution	113		
	5.2		tungsergebnisse			
	5.2			115		
	5.2	Bewer	tungsergebnisse	115		
	5.2	Bewer	tungsergebnisse	115 116		
	5.2 5.3	Bewer 5.2.1 5.2.2	tungsergebnisse	115 116		
		Bewer 5.2.1 5.2.2	tungsergebnisse	115 116 128		
		Bewer 5.2.1 5.2.2 Schluf	tungsergebnisse	115 116 128		
		Bewer 5.2.1 5.2.2 Schluf	tungsergebnisse	115 116 128 149		
		Bewer 5.2.1 5.2.2 Schluf 5.3.1	tungsergebnisse	115 116 128 149		

Inhaltsverzeichnis	vii

Li	Literaturverzeichnis										
Aı	Anhang										
A	List	Benchmarkfunktionen zur Lastmodellierung	176								
	A.1	Grund	lfunktionen	. 176							
	A.2	Verbu	ndfunktionen	. 177							
	A.3	entare Algorithmen	. 178								
		A.3.1	Digitale Signalverarbeitung	. 178							
		A.3.2	Statistische Funktionen	. 179							
		A.3.3	Funktionen zum Suchen und Sortieren	. 179							
	A.4	lexe Algorithmen	. 180								
		A.4.1	Echtzeit-Algorithmen für nichtlineare dynamische Systeme	. 180							
		A.4.2	Motorsteuerungen	. 181							
		A.4.3	Sprach- und Bildverarbeitung	. 181							
		A.4.4	Transformation von Roboterkoordinaten	. 182							