

Handbuch Teil 1

ROBOTRON

Mikrorechnerbausatz Z 1013

Handbuch Teil 1

Inhaltsverzeichnis

- 2. Grundbegriffe der Mikrorechentechnik
 - 2.1. Hardware oder Software
 - 2.2. Bestandteile eines Mikrorechners
 - 2.2.1. Zentrale Verarbeitungseinheit
 - 2.2.2. Speicher
 - 2.2.2.1. Programmspeicher (Nur-Lese-Speicher)
 - 2.2.2.2. Datenspeicher (Schreib-Lese-Speicher)
 - 2.2.2.3. Ein-/Ausgabe-Einheiten
 - 2.2.2.4. Verbindung der Funktionseinheiten
 - 2.3. Programmabarbeitung
 - 2.3.1. Ablauf in der CPU
 - 2.3.2. Holen der Befehle
 - 2.3.3. Darstellung von Informationen im Speicher
 - 2.4. Grundbegriffe der Software
 - 2.4.1. Darstellung von Zahlen
 - 2.4.2. Logische Operationen
 - 2.4.3. Arithmetische Operationen
 - 3. Hardware des Z1013
 - 3.1. Blockschaltbild
 - 3.2. Steuerung des Mikroprozessors
 - 3.2.1. Beschreibung der Steuersignale
 - 3.2.2. Taktzeugung
 - 3.2.3. Resetlogik
 - 3.3. Speichereinheiten
 - 3.3.1. Anschluss
 - 3.3.2. Zusammenarbeit mit der CPU
 - 3.4. Ein-/Ausgabe-Baugruppen
 - 3.4.1. Parallel Ein-/Ausgabe-Baustein U855-Pio
 - 3.4.1.1. Beschreibung der Steuersignale
 - 3.4.1.2. Programmierung
 - 3.4.2. Tastaturanschluss
 - 3.4.3. Magnetbandanschluss
 - 3.4.4. Bildschirmsteuerung
 - 3.5. Stromversorgung
 - 3.6. Bussystem
 - 4. Der Befehlssatz des Mikroprozessors U880
 - 4.1. Befehlsschlüssel
 - 4.1.1. 1-Byte Befehle

- 4.1.2.2-Byte Befehle
- 4.1.3.3-Byte Befehle
- 4.1.4.4-Byte Befehle
- 4.2. Adressierung
 - 4.2.1. Registeradressierung
 - 4.2.2. Direktwertadressierung
 - 4.2.3. Registerindirektadressierung
 - 4.2.4. Indexierte Adressierung
- 4.3. Maschinenbefehle und ihre Bedeutung
 - 4.3.1. Ladebefehle
 - 4.3.2. Byte- und Doppelbyte-Zaehl-Befehle
 - 4.3.3. Arithmetische Befehle
 - 4.3.4. Vergleichsbefehle
 - 4.3.5. Logische Befehle
 - 4.3.6. Spezielle arithmetische Hilfsoperationen
 - 4.3.7. Befehle zur Bitmanipulation
 - 4.3.8. Verschiebebefehle
 - 4.3.9. Sprungbefehle
 - 4.3.10. Kelleroperationen
 - 4.3.11. Unterprogrammoperationen
 - 4.3.12. Ein- und Ausgabebefehle
 - 4.3.13. Gruppenoperationen fuer Lade-, Vergleichs- und Ein-/ Ausgabe-Befehle
 - 4.3.14. Austauschbefehle
 - 4.3.15. CPU-Steuerbefehle
 - 4.3.16. Bedeutung der Flags 4.4. Unterbrechungsorganisation

Bestandteile des Handbuchs:

Handbuch Teil I Handbuch Teil II Anlagenteil

2. Grundbegriffe der Mikrorechentechnik

2.1. Hardware oder Software?

Dieses Kapitel ist vor allem fuer den Leser gedacht, der in der Mikrorechentechnik nicht bewandert ist. Es werden hier einige Grundbegriffe erlaeutert, die das Verstaendnis der nachfolgenden Kapitel erleichtern sollen.

Der erste Begiff, der zu klaeren waere, ist der des Mikrorechners. Ein Mikrorechner ist ein komplexes System verschiedener Funktionseinheiten auf der Basis mikroelektronischer Schaltkreise, die auf bestimmte Art miteinander in Verbindung treten und durch ihr Gesamtverhalten eine vorgegebene Aufgabe (Programm) loesen. Ein Programm stellt dabei eine Folge von Anweisungen (Befehlen) dar.

Gekennzeichnet wird ein Mikrorechner im wesentlichen durch seine Hard- und Software. Unter Hardware wird dabei sowohl die Gesamtheit der mechanischen und elektronischen Bauelemente, wie integrierte Schaltkreise, Transistoren, Widerstaende usw., als auch die Art und Weise der

Verschaltung dieser Bauelemente verstanden.

Als Software eines Rechners werden seine Programme, z. B. Betriebsprogramm und BASIC-Interpreter, bezeichnet. Das Betriebsprogramm (oder auch Betriebssystem) enthält die Programme, die die Zusammenarbeit der einzelnen Systemkomponenten organisieren bzw. überhaupt ermöglichen. Worin unterscheidet sich aber nun ein Mikrorechner von einer herkömmlichen Schaltung?

Um eine bestimmte Steuerungsaufgabe lösen zu können oder immer wiederkehrende Berechnungen zu realisieren, muss nicht immer ein Mikroprozessor verwendet werden. Vielfach ist es einfacher, eine Schaltung mit einfachen Logikschaltkreisen aufzubauen. Eine solche Schaltung hätte überdies den Vorteil, schneller als ein Mikroprozessor zu arbeiten. Aber bereits einfache Änderungen der Aufgabenstellung würden einen neuen Schaltungsentwurf erfordern, der mit einem bestimmten Arbeitsaufwand realisiert werden musste. Komplexere Aufgabenstellungen lassen sich auf diese Art überhaupt nicht realisieren, da der Aufwand zu hoch werden könnte. Die Lösung einer Aufgabe mit Hilfe eines Mikrorechners ist weitaus einfacher. Der Mikroprozessor ist in der Lage, alle Verknüpfungsmöglichkeiten der Logikschaltkreise nachzubilden und damit jedes gewünschte Verhalten zu realisieren. Die übrigen Funktionseinheiten des Mikrorechners enthalten dann in den Speicherseinheiten den Lösungsablauf der Aufgabe in Form von Anweisungen für den Mikroprozessor, die Ausgangsdaten sowie konstante Werte. Über andere Funktionseinheiten werden Signale aufgenommen sowie Steuersignale wieder abgegeben. Die erreichbare Arbeitsgeschwindigkeit ist kleiner als bei reinen Logikschaltungen. Da aber nicht die maximal erreichbare Arbeitsgeschwindigkeit, sondern die für den jeweiligen Prozess oder die Steuerung benötigte Geschwindigkeit entscheidend ist, ist dieser Nachteil nur in wenigen Fällen von Bedeutung.

Eine Änderung der Aufgabenstellung führt meist nur zu einer Änderung der Anweisungen für den Mikroprozessor. Diese Änderung ist schnell realisierbar. Mit dem Mikroprozessor lassen sich ohne technische Veränderungen vielerlei Aufgabenstellungen besetzen, es ist meist nur erforderlich, andere Anweisungen zu erarbeiten.

2.2. Bestandteile eines Mikrorechners

2.2.1. Zentrale Verarbeitungseinheit

Die Zentrale Verarbeitungseinheit, im Englischen als „Central process unit“ (CPU) bezeichnet, ist der wichtigste Bestandteil eines Mikrorechners. Eine solche CPU lässt sich aus diskreten Elementen, d. h. Transistoren, Widerständen und Kondensatoren aufbauen, würde aber einen sehr grossen Aufwand erfordern. Mit der Entwicklung der Mikroelektronik konnte diese Funktionseinheit in Form einer integrierten Schaltung als sogenannter Mikroprozessor bereitgestellt werden und damit zu einer wesentlichen Vereinfachung im Schaltungsentwurf beitragen. Am Beispiel des Mikroprozessors U880, der im MRB Z1013 Verwendung findet, sollen einige wichtige Bestandteile erläutert werden.

Dazu gehören:

- **CPU-Steuerung/Befehlsdekodierung**

Hier werden anhand eines vorgegebenen Befehls bestimmte Signale erzeugt. Bestimmte Zustände, die von der CPU-Steuerung erkannt werden, sowie der zugeführte Takt erzeugen zeitlich festgelegte Signalfolgen, die sowohl den Ablauf innerhalb der CPU steuern, die aber auch als Steuersignale in allen angeschlossenen Funktionseinheiten ausgewertet werden

koennen und die gesamten Ablaeufe eines Mikrorechners koordinieren (siehe Zeitdiagramme Anlage 10).

- **Arithmetisch-logische Einheit (ALU)**

In der ALU koennen Daten entsprechend eines Befehle verknuepft werden. Zu diesen Operationen mit Daten gehoeren: Addition, Subtraktion, UND-Verknuepfung (Konjunktion), ODER- Verknuepfung (Disjunktion) sowie eine Reihe weiterer Operationen wie Verschiebungen und Bitmanipulationen. Eine Veraenderung der Daten ist nur in der ALU moeglich, erforderlichenfalls muessen diese erst in die ALU geholt und danach zuruecktransportiert werden.

- **Registersatz (Zwischenspeicher)**

In der CPU existieren Zwischenspeicher, die als Register bezeichnet werden. Hier koennen Zwischenergebnisse aufbewahrt und in der ALU miteinander verknuepft werden. Einige Register besitzen spezielle Bedeutung, wie z. B. der sogenannte Kellerzeiger (Stackpointer SP), Befehlszaehler (PC), Refreshregister und Interruptregister (s. auch Abschn. 4.). Bestimmte Register sind doppelt vorhanden und koennen durch einen Befehl umgeschaltet werden. Ein Register wird benutzt, um den Zustand der CPU waehrend der Befehlsabarbeitung zu speichern. Es wird als Flag-Register bezeichnet (die Bezeichnung „Flag“ sollte als Anzeiger verstanden werden). In einem Register wird der gelesene Befehl zwischengespeichert, bis die durch ihn veranlasste Operation beendet ist. Dieses Register heisst demzufolge Befehlsregister.

Die Arbeit der CPU wird durch eine Reihe von Systemsignalen gekennzeichnet, die als Anschluesse herausgefuehrt wurden und das Zusammenwirken mit den angeschlossenen Funktionseinheiten steuern.

2.2.2. Speicher

In der Mikrorechentechnik haben sich zur Speicherung von Informationen Halbleiterspeicher weitgehend durchgesetzt. Es sind integrierte Schaltungen in unterschiedlichen Gehaeusegroessen, je nach Kapazitaet des Speichers. Speicher werden zu verschiedenen Zwecken benoetigt, z. B. um der CPU die abzuarbeitenden Befehle zur Verfuegung zu stellen. Da die Register der CPU meist nicht ausreichen, alle Zwischenergebnisse aufzubewahren, muessen diese ebenfalls in den Speicher gebracht werden.

Als Modell eines Speichers mag ein langer Schrank mit vielen Faechern dienen. Diese Faecher sind einzeln numeriert. Diese Numerierung soll bei Null beginnen und lueckenlos bis zu einem Endwert erfolgen. Jedes Fach entspricht einem Speicherplatz und kann eine Information enthalten. Die maximale Anzahl der Faecher bestimmt die Kapazitaet dieses Speichers.

Die Zeit, die vom Anlegen einer Speicherplatzadresse bis zur Bereitstellung der gespeicherten Daten beneetigt wird, wird Zugriffszeit genannt.

Zwischen der Speicherung von Daten und Programmen bestehen einige Unterschiede. Programme werden meist in Speichern aufbewahrt, die auch nach Abschalten der Versorgungsspannung ihren Inhalt behalten. Allerdings koennen diese Speicher nur gelesen werden, zum Beschreiben dieser Speicher sind spezielle Einrichtungen notwendig.

2.2.2.1. Programmspeicher (Nur-Lese-Speicher)

In einem Programmspeicher sind die Anweisungen fuer einen Mikroprozessor enthalten. Diese Anweisungen gehen auch nach Ausschalten des Rechners nicht verloren, sie sind nicht fluechtig. Diese Speicher bezeichnet man als Nur-Lese-Speicher (Read only memory - ROM), die Informationen werden einmal eingegeben und stehen staendig zur Verfuegung. Je nach Eingabe der Information unterscheidet man: ROM's, die bereits waehrend der Herstellung ihre Informationen erhalten und ROM's, die nachtraeglich elektrisch programmiert werden koennen (ein einmaliger Vorgang, da die Struktur des Speichers veraendert wird). Diese letztgenannten Speicher heissen PROM (Programmable ROM). Eine weitere Speicherart kann sowohl programmiert als auch wieder gelesen werden. Das Loeschen erfolgt mit ultraviolettem Licht (UV-Licht) und loescht immer den gesamten Speicher. Diese Speicherart nennt man EPROM (Erasable PROM). Das Einschreiben der Programme in den EPROM geschieht mit speziellen Funktionseinheiten, sogenannten EPROM- Programmiergeraeten. In den EPROM wird die zu speichernde Information mittels einer Programmierspannung als Ladungsmenge eingegeben. Nach Erreichen einer vorgegebenen Ladung ist der Baustein programmiert. Die Bestrahlung mit UV-Licht hat zur Folge, dass die gespeicherte Ladungsmenge wieder abgebaut wird. Nach dem Loeschen ist der EPROM wieder programmierbar.

2.2.2.2. Datenspeicher (Schreib-Lese-Speicher)

Zur Aufbewahrung von Zwischenergebnissen oder anderen veraenderbaren Informationen werden Schreib-Lese-Speicher verwendet. Da diese Speicher wahlweise gelesen oder beschrieben werden koennen, nennt man sie Speicher mit wahlfreiem Zugriff (Random access memory - RAM). Mit Abschalten der Stromversorgung verlieren RAM's ihren Inhalt, sie sind also nicht zur Aufbewahrung von Informationen verwendbar, die immer verfuegbar sein muessen. Es werden zwei grundsaetzliche Typen unterschieden: statische und dynamische RAM's.

In den statischen RAM's werden Transistorkombinationen zur Aufbewahrung der Informationen verwendet. Eine solche Transistorkombination kann zwei verschiedene Zustände annehmen und behaelt eine somit eingetragene Information bis zum Abschalten oder Ueberschreiben mit einer neuen Information.

Dynamische RAM's speichern die, Information als Ladung eines kleinen Kondensators ab. Diese Ladung muss, auf Grund der Selbstentladung, periodisch erneuert werden, dieser Vorgang wird mit REFRESH (Auffrischen) bezeichnet. Das Auffrischen wird bereits erreicht, wenn der Speicher gelesen wird. Die CPU U880 unterstuetzt diesen Vorgang durch Aussenden einer REFRESH-Information, um die zeitlichen Bedingungen zum Auffrischen unter allen Umstaenden zu gewaehrleisten. Werden die Zellen der dynamischen RAM's nicht spaetestens nach 2 Millisekunden aufgefrischt, geht ihre gespeicherte Information verloren.

Trotz des nicht unerheblichen Mehraufwandes werden dynamische RAM's verwendet, da sie bei gleichen Abmessungen der Bausteine eine groessere Speicherkapazitaet und kleinere Leistungsaufnahme gegenueber statischen RAM's aufweisen.

2.2.3. Ein/Ausgabe-Einheiten

Unter externen Geraeten sollen im folgenden alle Geraete verstanden werden, mit denen Informationen in den Mikrorechner eingegeben oder vom Mikrorechner ausgegeben werden. Damit ist

es moeglich, sowohl Daten als auch Programme in den Mikrorechner zu bringen und die Ergebnisse fuer den Nutzer sichtbar zu machen. Solche Geraete sind Lochbandleser und -stanzer, Magnetbandtechnik, Tastaturen, Bildschirm usw.

Die Verbindung dieser Geraete mit dem Mikroprozessor erfolgt ueber sogenannte E/A-Funktionseinheiten, in denen spezielle integrierte Schaltungen enthalten sind. Diese Funktionseinheiten steuern selbststaendig die Arbeit der Geraete und treten mit der CPU nur zur Informationsuebermittlung in Kontakt. Damit wird die CPU entlastet und die Programmabarbeitung wesentlich effektiver.

Weiterhin koennen auch Funktionseinheiten angeschlossen werden, die beliebig zur Verfuegung gestellte Meldesignale aus zu ueberwachenden Prozessen aufnehmen und sie fuer den Mikroprozessor aufbereiten. Gleichermaessen ist die Abgabe von Steuersignalen zur Beeinflussung bestimmter zu steuernder Prozesse moeglich. Als integrierte Schaltkreise werden dazu im MRB Z1013 parallele E/A-Schaltkreise (Parallel Input OutputPIO) vom Typ U855 verwendet.

2.2.4. Verbindung der Funktionseinheiten

Der Mikroprozessor (CPU) sendet Signale ab und wertet bestimmte empfangene Signale aus. Diese Signale werden i. a. in allen angeschlossenen Funktionseinheiten benoetigt.

Die Leitungen zur Uebermittlung von Daten, Adressen und Systemsignalen, wie z. B. LESEN, SCHREIBEN, werden entsprechend ihrer Funktion zu Leitungsbuendeln zusammengefasst.

Da diese Leitungen die Daten und Informationen zwischen den einzelnen Funktionseinheiten transportieren, wurde der Begriff „Bus“ fuer ein solches Leitungsbuendel gepraeget.

Demzufolge bezeichnet man die Datenleitungen als DATENBUS, die Adressleitungen werden als ADRESSBUS und die Systemleitungen als STEUERBUS bezeichnet. Gelegentlich steht der Begriff „SYSTEMBUS“ auch fuer alle Leitungen innerhalb des Mikrorechnersystems.

Durch Verwendung eines einheitlichen Systembusses ist es moeglich, beliebige Funktionseinheiten einem bestehenden System hinzuzufuegen, d. h. das System staendig zu erweitern. Voraussetzung ist die Uebereinstimmung der elektrischen Anschluesse der jeweiligen Einheiten.

2.3. Programmabarbeitung

2.3.1. Ablauf in der CPU

Wie bereits gesagt, beneetigt die CPU zur Lossung ihrer Aufgaben Anweisungen, die den gesamten Ablauf des Mikrorechners steuern. Diese Anweisungen oder Befehle findet die CPU in den angeschlossenen Speichereinheiten in einer ganz bestimmten, fuer sie verstaendlichen Form, die als Maschinenkode bzw. MC bezeichnet wird. Alle Anweisungen an die CPU muessen also in Form dieses MC vorliegen bzw. sind in diese Form zu bringen. Im Anhang befindet sich eine Uebersicht, in der die Befehle des U880 sowie deren Darstellung im Maschinenkode enthalten sind.

Um eine bestimmte Anweisungsfolge abzuarbeiten, ist es notwendig, der CPU mitzuteilen, in welchem Speicherbereich diese Befehle zu finden sind. Die CPU liest in diesem Bereich den Speicher und

versucht die gelesenen Informationen als Befehl auszufuehren. Dazu werden die gelesenen Informationen ins Befehlsregister transportiert und steuern von hier den Ablauf in der CPU. In Abhaengigkeit vom konkreten Befehl werden entweder zusätzliche Informationen aus dem Speicher gelesen, werden Daten zum oder vom Speicher transportiert oder bestimmte logische Verknuepfungen in der ALU vorgenommen. Alle diese Aktivitaeten der CPU sind mit dem Aussenden bestimmter Steuersignale verbunden, die die jeweilige Art der Operation anzeigen.

Einen Ueberblick ueber die Steuersignale bei einigen ausgeahlten Operationen gibt Anlage 10. Zwischenzeitlich waehrend der Befehlsverarbeitung sendet die CPU mit Hilfe des REFRESH-Registers eine Information zum Auffrischen des Speicherinhaltes eventuell angeschlossener dynamischer Speicher aus. Waehrend des Refresh-Zyklus wird der Befehl ausgefuehrt.

War der eben abgearbeitete Befehl ein Verarbeitungs- oder Transportbefehl, dann wird die Verarbeitung mit dem im Speicher folgenden Befehl fortgesetzt. Einige Befehle veraendern aber diese Abarbeitungsreihenfolge, sie teilen der CPU mit, in welchem Speicherbereich der naechste Befehl zu finden ist.

Nach erfolgter Programmabarbeitung kann die CPU anhalten oder ein Steuerprogramm bearbeiten, mit dem z. B. die naechste Aufgabe ausgewaehlt werden kann.

2.3.2. Holen der Befehle

Fuer die Organisation der Befehlsabarbeitung besitzt die CPU ein besonderes Register, den Befehlszaehler (PC). Der Befehlszaehler besitzt 16 Bitstellen entsprechend der Anzahl der Adressleitungen. Beim Betaetigen der RESET-Taste wird dieses Register auf Null gesetzt. Damit liest die CPU den ersten abzuarbeitenden Befehl auf dem Platz Null.

Aus diesem Grund muss ein Programm ab dieser Stelle beginnen. Um ein solches Programm ab Null nach dem Einschalten zur Verfuegung zu stellen, ist ein nicht fluechtiger Speicher, z. B. ein EPROM notwendig. Befindet sich in diesem Speicherbereich kein Programmspeicher, so findet die CPU zufaellige Bitkombinationen, die als Befehl aufgefasst und abgearbeitet werden.

Es kann also immer nur ein Programm nach dem Einschalten gestartet werden. Das wird im Normalfall ein Steuerprogramm sein, mit dem andere Programme aktiviert werden koennen. Soll ein anderes Steuerprogramm verwendet werden, ist der entsprechende Programmspeicher auszuwechseln. Da Programme auch in den Schreib-Lese-Speicher (RAM) geladen werden koennen, kann der Speicherbereich ab Null als RAM ausgelegt werden. Dann muss aber durch die Hardwareschaltung das Erreichen eines Steuerprogramms sichergestellt werden, welches in einem beliebigen Speicherbereich stehen kann. Es koennen nun beliebige Betriebsprogramme in den Bereich ab Null geladen und verwendet werden, ohne jedesmal den Speicher auswechseln zu muessen. Damit ist ein solches System jeder Aufgabenstellung anpassbar.

Der Bereich ab Null ist noch aus einem anderen Grunde besonders fuer Betriebsprogramme geeignet. Er enthaelt einige ausgewaehlte Adressen, die sowohl von Programmen (sogenannte RESTART-Befehle) als auch im Resultat von externen Ereignissen (sogenannten Programmunterbrechungen) benoetigt werden.

Das Lesen der Befehle oder auch anderer Informationen geschieht durch Aussenden einer Adresse, begleitet von bestimmten Steuersignalen.

Durch eine Speicherverwaltung werden aus bestimmten Stellen dieser Adresse die Auswahl der

entsprechenden Speichereinheit sowie eines Speicherbereiches vorgenommen. Der niederwertige Teil der Adresse wird verwendet, um in dem betreffenden Speicherbereich den konkreten Platz zu adressieren.

War die dort vorgefundene Information ein Befehl fuer die CPU so wird automatisch der Befehlszaehler entsprechend der Befehlslaenge erhoeht (inkrementiert) und damit die neue Befehlsadresse bereitgestellt. Wurde der Befehl als ein Verzweigungsbefehl erkannt, wird im Befehlszaehler die neue Adresse bereitgestellt und dann erneut durch Aussenden dieser Adresse ein bestimmter Speicherplatz ausgewaehlt.

2.3.3. Die Darstellung von Informationen im Speicher

Bisher wurde immer nur allgemein von „Informationen“ gesprochen, die in einem „Speicher“ zu finden sind. Diese Informationen waren sowohl Daten als auch Befehle, die in unterschiedlichen Speichertypen aufbewahrt wurden (ROM bzw. EPROM oder RAM).

Hinsichtlich ihrer Darstellung im Speicher unterscheiden sich diese Informationen auch nicht; es waere auch meeglich, Daten als Befehle zu betrachten und umgekehrt. Bei einer Abarbeitung durch die CPU kommen dabei selten sinnvolle Ergebnisse zustande.

Es wurde bereits der Speicher mit einer endlichen Anzahl Faecher eines Schranken verglichen, in denen Informationen abgelegt werden koennen. Durch eine Adresse wird die Nummer eines konkreten Faecher bereitgestellt.

Wenn Informationen sowohl gelesen als auch abgelegt werden koennen, entspricht das dem Prinzip des Schreib-Lese-Speichers. Als Information kann das Vorhandensein eines Zeichens, einer Markierung oder dergleichen gedeutet werden. Ist diese Markierung dauerhaft (eingraviert), so handelt es sich um einen Nur-Lese-Speicher. In einem Kanten koennen auch mehrere Informationen enthalten sein. Analog dazu sind die Speicher im Mikrorechner aufzufassen.

Eine Funktionseinheit „Speicher“ besteht aus einer bestimmten Anzahl adressierbarer Plaetze, wobei jeder Platz zwei verschiedene Zustaende annehmen kann. Diese beiden Zustaende werden durch die Dualziffern „0“ und „1“ repraesentiert. Die Auswahl dieser Plaetze erfolgt ueber sogenannte Adressleitungen, die Anzahl der Leitungen richtet sich nach der Kapazitaet des Speichers. Der einfachste Aufwand ergibt sich bei der Festlegung der Speicherkapazitaet, d. h. der Anzahl der adressierbaren Speicherplaetze, als ein Vielfaches einer Potenz zur Basis 2.

Eine Adressleitung kann zwei Zustaende annehmen, entweder hohen Spannungspegel, sogenannten „H-Pegel“ (logisch „1“), als auch niedrigen Spannungspegel, sogenannten „L-Pegel“ (logisch „0“). Damit waeren zwei verschiedene Speicherplaetze adressierbar. Zwei Adressleitungen koennen zusammen bereits 4 Zustaende annehmen, damit sind 4 verschiedene Speicherplaetze (mit den Adressen 00, 01, 10 und 11) adressierbar. Demzufolge werden bei 10 Adressleitungen 2 hoch 10=1024=1K Speicherplaetze adressiert.

Damit ergibt sich:

$$\text{Kapazitaet} = 2 \text{ hoch } n \quad (n = \text{Anzahl der Adressleitungen})$$

Die CPU U880 hat 16 Leitungen fuer die Bildung von Adressen zur Verfuegung, d. h. sie kann maximal

2 hoch 16 = 65536 ^= 64K Speicherplaetze adressieren.

Eine weitere Eigenschaft einer Speichereinheit ist die Aufrufbreite. Hierunter wird verstanden, wieviel Speicherplaetze gleichzeitig mit einer Adresse angesprochen werden koennen, um die Information parallel zu verarbeiten. Diese Aufrufbreite ist verschieden: bei ROM's und EPROM's betraegt sie 8 Stellen, bei statischen RAM's 1, 4 oder 8 Stellen und bei dynamischen RAM's im allgemeinen eine Stelle. Um die moegliche Verarbeitungsbreite des Mikroprozessors U880 mit 8 Datenleitungen zu nutzen, muessen in einer Speichereinheit mehrere Speicherschaltkreise kombiniert werden, um damit die gewuenschte Aufrufbreite zu realisieren. Das geschieht, indem die Adressanschluesse von acht Speicherschaltkreisen mit den jeweiligen Adressleitungen der CPU verbunden werden. Jeder der Speicherschaltkreise wird an einer Datenleitung angeschlossen, die Auswahl erfolgt fuer alle acht Schaltkreise mit einem gemeinsamen Auswahlsignal.

2.4. Grundbegriffe der Software

2.4.1. Darstellung von Zahlen

Das Wesentliche bei der Programmabarbeitung besteht in der Veraenderung der eingegebenen Zahlen, um die gewuenschten Ergebnisse zu erhalten. Das gewohnte Dezimalsystem ist fuer die Zahlendarstellung im Mikrorechner nicht geeignet; die zwei moeglichen Zustaende fuehren auf ein anderes Zahlensystem, das sogenannte Dualsystem. Dieses kennt nur die Ziffern 0 und 1, welche mit dem „L“- und „H“-Pegel der Informationsspeicherung identisch sind.

Da aber die Bildung von Zahlen sowohl im Dezimalsystem als auch im Dualsystem nach gleichen Gesetzmäessigkeiten verlaeuft, ist eine Umrechnung unproblematisch und kann durch entsprechende Programme vom Mikroprozessor vorgenommen werden.

Diese Zahlenbildung kann mit folgender Gleichung beschrieben werden:

$$Z = d^n * x^n + d^{n-1} * x^{n-1} + \dots + d^1 * x^1 + d^0 * x^0$$

wobei bedeuten:

- Z = Zahlenwert
- d = Ziffern innerhalb des Wertebereichs im Zahlensystem
- x = Basis des Zahlensystems
- n = ganzzahliger Exponent

Im Dezimalsystem kann d die Ziffern 0 ... 9 annehmen, x ist dann gleich 10. Im Dualsystem ist d entweder 0 oder 1, die Basis ist gleich 2.

Ein Beispiel soll das verdeutlichen.

$$\begin{aligned}
 123 &= 1 \cdot 10^2 + 2 \cdot 10^1 + 3 \cdot 10^0 && \text{(dezimal)} \\
 &= 1 \cdot 2^6 + 1 \cdot 2^5 + 1 \cdot 2^4 + 1 \cdot 2^3 + 1 \cdot 2^2 + 0 \cdot 2^1 + 1 \cdot 2^0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & 1 \times 2 + 1 \times 2 \\
 & = 11111011B \quad (\text{dual})
 \end{aligned}$$

Das „B“ hinter der Dualzahl soll zur Unterscheidung zur Dezimalzahl, die ohne Kennzeichnung geschrieben wird, dienen. „B“ bedeutet „binaer“, abgeleitet von den zwei Zuständen. Nun wäre eine solche Umrechnung per Hand kompliziert. Es gibt jedoch ein einfaches Umrechnungsverfahren, das am deutlichsten durch ein Beispiel wird.

$$\begin{array}{r}
 123 : 2 = 61 \\
 \hline
 61 : 2 = 30 \\
 \hline
 30 : 2 = 15 \\
 \hline
 15 : 2 = 7 \\
 \hline
 7 : 2 = 3 \\
 \hline
 3 : 2 = 1 \\
 \hline
 1 : 2 = 0
 \end{array}
 \quad \begin{array}{r}
 \text{Rest: } 1 \cdots \cdots \cdots \\
 \hline
 \text{Binaer: } 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 0 \ 1 \ 1 \ B
 \end{array}$$

Die Speichereinheiten in U880 Systemen, wie dem Z1013, besitzen in der Regel eine Aufrufbreite von 8 Bit. Das heisst, auf einem Speicherplatz sind gleichzeitig 8 Bit, die zu einem Byte zusammengefasst werden, gespeichert. Ein Byte kann demzufolge $2^{8} = 256$ verschiedene Werte annehmen.

Fuer ein Byte ergeben sich die folgenden Wertigkeiten fuer die einzelnen Bits:

Byte:

	Wertigkeit oder Exponent zur Basis 2							
+	7	6	5	4	3	2	1	0

128	64	32	16	8	4	2	1	Zahlenwert
+	-----							+
	hoeherwertiges		niederwertiges					Halbbyte (BCD-Ziffer)

Die in der Bytedarstellung eingetragenen Ziffern geben die Numerierung der einzelnen Bit's an. Das Bit 0 besitzt die niedrigste Wertigkeit, das Bit 7 die hoechste.

Eine vorzeichenlose ganze Zahl mit der Bitfolge 01001010B kann auch in der Form:

$$Z = 0*128 + 1*64 + 0*32 + 0*16 + 1*8 + 0*4 + 1*2 + 0*1 = 74$$

geschrieben werden.

Sollen auch negative Zahlen dargestellt werden, besitzt das Bit 7 die Funktion des Vorzeichens.

Eine Dualzahl 10110110B kann als

$$Z = -1*128 + 0*64 + 1*32 + 1*16 + 0*8 + 1*4 + 1*2 + 0*1 = -74$$

aufgefasst werden, diese Art bezeichnet man als Zweierkomplement. Damit ergibt sich ein Zahlenbereich fuer ganze vorzeichenlose Zahlen von 0 bis 255 und fuer vorzeichenbehaftete Zahlen von -128 ueber 0 bis +127.

Sollen greessere Zahlen dargestellt werden, muessen 2 und mehr Byte dafuer genutzt werden. Die Zusammenfassung von 2 Byte wird als Wort bezeichnet, analog dazu 4 Byte als Doppelwort.

Die einzelnen Byte des Maschinenkodes werden als Dualzahlen, d. h. als Ziffemfolgen von „0“ oder „1“ dargestellt. Insbesondere bei grossen Programmen ergibt sich damit ein sehr grosser Schreibaufwand, um diese Dualzahlen zu notieren. Deshalb hat sich ein anderes Zahlensystem, das sogenannte Hexadezimalsystem fuer die Darstellung von Zahlen und Programmen bei Mikrorechnern durchgesetzt. (Die Bezeichnung Hexadezimalsystem ist umgangssprachlich, exakt heisst es Sedenzimalsystem.) Im Hexadezimalsystem werden 4 benachbarte Dualziffern zusammengefasst und durch eine Hexadezimalziffer dargestellt. Mit vier Dualziffern koennen 16 verschiedene Zustände dargestellt werden. Die Zahlen „0“ bis „9“ sind gleich den Dezimalzahlen, groesser als „9“ werden die ersten Buchstaben des Alphabets verwendet. Die folgende Tabelle enthaelt eine Gegenueberstellung von Dual-, Dezimal- und Hexadezimalziffern.

DUAL	DEZ	HEX		DUAL	DEZ	HEX
0 0 0 0	0	0		1 0 0 0	8	8
0 0 0 1	1	1		1 0 0 1	9	9
0 0 1 0	2	2		1 0 1 0	10	A
0 0 1 1	3	3		1 0 1 1	11	B
0 1 0 0	4	4		1 1 0 0	12	C
0 1 0 1	5	5		1 1 0 1	13	D
0 1 1 0	6	6		1 1 1 0	14	E
0 1 1 1	7	7		1 1 1 1	15	F

Da in einem Byte (mit 8 Bit) zwei sogenannte Halbbyte zu je 4 Bit enthalten sind, kann ein Byte mit 2

Hexadezimalziffern dargestellt werden. Die binaere Darstellung der Dezimalzahlen von 0 bis 9 nennt man auch BCD-Zahlen, Auch mit dieser Zahlendarstellung kann gerechnet werden. Dabei muss aber eine Dezimalkorrektur vorgenommen werden. Warum und wie, wird bei der Erlaeuterung des DAA-Befehls im Befehlssatz genauer erkltaert. Zur besseren Unterscheidung zu den Dezimalzahlen werden die Hexadezimalzahlen in Protokollen oder Drucklisten durch ein nachgestelltes Zeichen „H“ gekennzeichnet.

Nehmen wir z. B. ein Byte in Binaerdarstellung:

0111	1011B	=	7BH	=	123
1.	2.		Halbbyte		

Dabei sind die Wertigkeiten der einzelnen Bits in einem Halbbyte:

3	2	1	0	Wertigkeit

8	4	2	1	Zahlenwert

Die Umwandlung einer Hexadezimalzahl in die entsprechende Dezimalzahl geschieht am einfachsten auf folgende Weise:

$$\begin{aligned}
 & \quad \quad \quad 1 \quad \quad 0 \\
 7BH &= 7 \times 16 + B \times 16 \\
 & \quad \quad \quad 1 \quad \quad 0 \\
 &= 7 \times 16 + 11 \times 16 \\
 &= 123
 \end{aligned}$$

Die Umrechnung Dezimal- in Hexadezimalzahl erfolgt nach einem analogen Schema wie die Umrechnung Dezimal- in Dualzahl, z. B.

			Dez.	Hex.
45	346	:	16	= 2 834
2	834	:	16	= 177
177	:	16	= 11	
11	:	16	= 11	
			Rest	2
				2
				1
				B

				V V V V
			Hex. - Zahl:	B 1 2 2 H
				=====

Um den Vorteil dieser Schreibweise deutlich werden zu lassen, hier zum Vergleich diese Zahl in Binaerdarstellung:

1011	0001	0010	0010B.
------	------	------	--------

2.4.2. Logische Operationen

Mit den Dualzahlen lassen sich verschiedene logische Operationen durchfuehren. Bei den logischen

Verknuepfungen werden die Dualzahlen als vorzeichenlose, ganze Zahlen aufgefasst.

Die wichtigsten dieser Operationen sind:

- **Komplementbildung (NEGATION):**

Eine Dualzahl wird in ihr Komplement ueberfuehrt, indem alle Bitstellen einzeln auf den entgegengesetzten Wert gebracht werden.

Zahl:	0 1 0 0 1 0 1 0

Ergebnis:	1 0 1 1 0 1 0 1

Diese Operation wird nur mit einer Dualzahl durchgefuehrt.

In Stromlaufplaenen finden Sie dafuer das folgende Sinnbild:

- **UND-Verknuepfung (KONJUNKION, AND)**

Eine Konjunktion wird mit zwei Dualzahlen durchgefuehrt. Dabei bleibt nur in der Bitposition eine „1“ stehen, in welcher in der ersten und in der zweiten Dualzahl eine „1“ stehen.

1. Zahl:	0 1 0 0 1 0 1 0
2. Zahl:	0 0 0 1 1 1 1 1

Ergebnis:	0 0 0 0 1 0 1 0

Sinnbild:

Zur besseren Darstellung der logischen Operationen ist es ueblich, sich eine beliebige Bitposition auszuwaehlen und in einer Wertetabelle alle moeglichen Kombinationen und deren Ergebnisse zu erfassen. Die Wertetabelle der Konjunktion besitzt danach folgendes Aussehen (gleiche Bitposition vorausgesetzt):

1. Zahl		2. Zahl		Ergebnis
0		0		0
0		1		0
1		0		0
1		1		1

Besonders bei komplizierten Verknuepfungen stellt die Wertetabelle ein sehr einfaches Hilfsmittel dar.

- **NICHT-UND-Verknuepfung (NAND)**

Diese Verknuepfung stellt eine Konjunktion mit anschliessender Negation dar.

1. Zahl		2. Zahl		Ergebnis
0		0		1
0		1		1
1		0		1
1		1		0

Sinnbild:

▪ **ODER-Verknuepfung (DISJUNKTION, OR)**

Zwei disjunktiv verknuepfte Dualzahlen liefern im Ergebnis eine „1“, wenn in der ersten oder zweiten Dualzahl in der jeweiligen Bitposition eine „1“ steht.

1. Zahl		2. Zahl		Ergebnis
0		0		0
0		1		1
1		0		1
1		1		1

Sinnbild:

▪ **NICHT-ODER-Verknuepfung: (NOR)**

Diese Verknuepfung stellt eine Disjunktion mit anschliessender Negation dar.

1. Zahl		2. Zahl		Ergebnis
0		0		1
0		1		0
1		0		0
1		1		0

Sinnbild:

▪ **Exklusiv- ODER bzw. (ANTIVALENZ, EXOR)**

In der jeweiligen Bitposition der Ergebnisse wird eine „1“ eingetragen, wenn sich in dieser Bitposition die beiden Dualzahlen unterscheiden.

1. Zahl		2. Zahl		Ergebnis
0		0		0
0		1		1
1		0		1
1		1		0

Sind beide Dualzahlen gleich, wird das Ergebnis auf Null gesetzt. Das wird besonders verwendet, um einen bestimmten Zwischenspeicher, z. B. das A-Register der CPU, zu loeschen, indem der Inhalt des A-Registers mit sich selbst durch einen XOR-Befehl verknuepft wird (XOR A).

2.4.3. Arithmetische Verknuepfungen

Zu den arithmetischen Operationen gehoeren Addition und Subtraktion. Die Multiplikation zweier Dualzahlen kann durch fortlaufende Addition einer Dualzahl bei gleichzeitiger Verringerung der

anderen Dualzahl, bis diese Null ist, vorgenommen werden. Auch eine teilweise Addition, kombiniert mit Verschiebung von Ergebnis und Operand ist ueblich. Die Division kann analog dazu als eine fortlaufende Subtraktion einer Dualzahl von einer anderen durchgefuehrt werden. Dabei wird der Dividend solange vom Divisor subtrahiert und der Quotient jeweils um 1 erhoeht, bis der Divisor kleiner als der Dividend geworden ist. Der Quotient als Ergebnis enthaelt damit die Anzahl der benoetigten Subtraktionsschritte, im Divisor ist der Rest enthalten.

Nachfolgend die arithmetischen Operationen im einzelnen:

Es empfiehlt sich, die Beispiele mit anderen Zahlen selbst noch einmal nachzuvollziehen.

• ADDITION:

Die Addition zweier Dualzahlen liefert folgendes in der Wertetabelle sichtbare Ergebnis. Dabei wird der Uebertrag in der letzten Spalte in der naechsthoeheren Bitposition ausgewertet.

0	+	0	=	0
0	+	1	=	1
1	+	0	=	1
1	+	1	=	0 Uebertrag 1

Sollen z. B. die Zahlen 26 und 43 miteinander addiert werden, ergibt das folgende Rechnung:

26:	0 0 0 1 1 0 1 0
43:	0 0 1 0 1 0 1 1
Uebertrage:	1 1 1 1

Ergebnis:	0 1 0 0 0 1 0 1 = 69

Werden zwei Zahlen addiert, deren Ergebnis den Zahlenbereich ueberschreitet, kommt es zum Ueberlauf, d. h. das ermittelte Ergebnis ist falsch. An der Addition der Zahlen 69 und 73 soll das im Rechenschema gezeigt werden.

69:	0 1 0 0 0 1 0 1	Zahlenbereich:
73:	0 1 0 0 1 0 0 1	-128 <= x <= 127
Uebertrage:	1 1	

Ergebnis:	1 0 0 0 1 1 1 0	= -114

Im Ergebnis entsteht die Zahl -114, obwohl die Addition dieser Zahlen zu dem Ergebnis 132 fuehren muesste. Dieser Ueberlauf ist dadurch charakterisiert, dass ein Uebertrag in die Vorzeichenstelle ein-, aber kein Uebertrag aus der Vorzeichenstelle herauslaeuft.

• SUBTRAKTION

Die Subtraktion zweier Dualzahlen verlaeuft aehnlich der der Dezimalzahlen, d. h. wenn die Subtraktion einen negativen Wert in der Bitposition ergibt, muss von der hoeherwertigen Stelle etwas „geborgt“ werden, es entsteht ein Uebertrag.

Daraus resultiert folgende Wertetabelle:

1. Zahl	2. Zahl	Ergebnis
---------	---------	----------

0	-	0	=	0
0	-	1	=	1
1	-	0	=	1
1	-	1	=	0

(0-1 => 10-1 => 1+Uebertrag)
|
'->geborgte 1'

Subtrahiert man die Dualzahl 26 von der 43, so ergibt sich folgendes Rechenschema:

43:	0 0 1 0 1 0 1 1
26:	0 0 0 1 1 0 1 0
Uebertraege:	1
<hr style="border-top: 1px dashed black;"/>	
Ergebnis:	0 0 0 1 0 0 0 1 = 17

Subtrahiert man die Zahlen in anderer Weise, d. h. die Dualzahl 43 von der 26, so kann man auch einen Vorzeichenwechsel beobachten.

26:	0 0 0 1 1 0 1 0
43:	0 0 1 0 1 0 1 1
Uebertraege: 1<=	1 1 1 1 1 1
<hr style="border-top: 1px dashed black;"/>	
Ergebnis:	1 1 1 0 1 1 1 1 = -17

Da hier aber ein Uebertrag sowohl in die Vorzeichenstelle hinein als auch ein Uebertrag aus der Vorzeichenstelle heraus erfolgt, handelt es sich um keinen Ueberlauf und das Ergebnis ist korrekt. Dieser herauslaufende Uebertrag wird bei Zahlen im Wort- oder Doppelwortformat weiterverwendet.

• ZWEIERKOMPLEMENT:

Eine Ergebnisdarstellung wie im vorangegangenen Subtraktionsbeispiel wird Zweierkomplement genannt. Jede Zahl kann in ihr Zweierkomplement ueberfuehrt werden, wenn diese Zahl zuerst in ihr Komplement umgewandelt (negiert) wird und anschliessend zur niedrigwertigsten Bitposition eine „1“ addiert wird.

-17:	1 1 1 0 1 1 1 1
Negation:	0 0 0 1 0 0 0 0
Addition:	1
<hr style="border-top: 1px dashed black;"/>	
Ergebnis:	0 0 0 1 0 0 0 1 = 17

Das Zweierkomplement wird verwendet, um eine Subtraktion auf eine Addition zurueckzufuehren.

Die Addition einer Zahl und ihres Zweierkomplements liefert als Ergebnis immer eine Null.

Abschliessend noch ein Beispiel zur Multiplikation, die hier als eine fortlaufende Addition betrachtet werden soll.

Es werden die Dualzahlen 9 und 5 miteinander multipliziert:

Ausgangswerte:	5: 0 0 0 0 0 1 0 1
----------------	--------------------

```

9: 0 0 0 0 1 0 0 1
      Multiplika-
      tor 5

9: 0 0 0 0 1 0 0 1      5
+9: 0 0 0 0 1 0 0 1      4
-----
= 0 0 0 1 0 0 1 0      3
+9: 0 0 0 0 1 0 0 1
-----
= 0 0 0 1 1 0 1 1      2
+9: 0 0 0 0 1 0 0 1
-----
= 0 0 1 0 0 1 0 0      1
+9: 0 0 0 0 1 0 0 1
-----
Ergebnis: = 0 0 1 0 1 1 0 1 = 45

```

Die Multiplikation mit teilweiser Addition und Verschiebung kann analog zur Multiplikation von Dezimalzahlen dargestellt werden:

Ausgangswerte:	0 0 0 0 1 0 0 1	*	0 1 0 1

	0 0 0 0 1 0 0 1		1
	0 0 0 0 0 0 0 0		0 = 5
	0 0 0 0 1 0 0 1		1
	0 0 0 0 0 0 0 0		0

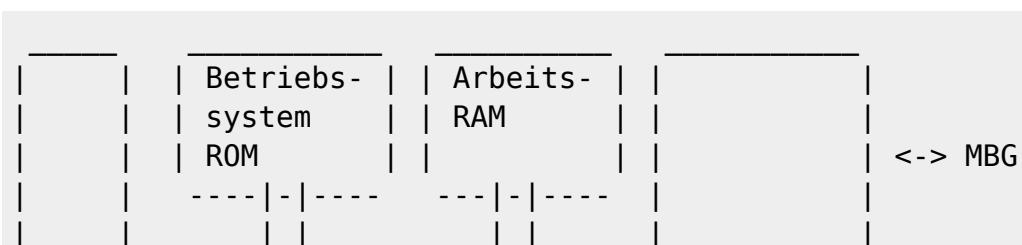
Ergebnis:	0 0 0 0 0 1 0 1 1 0 1	=	45

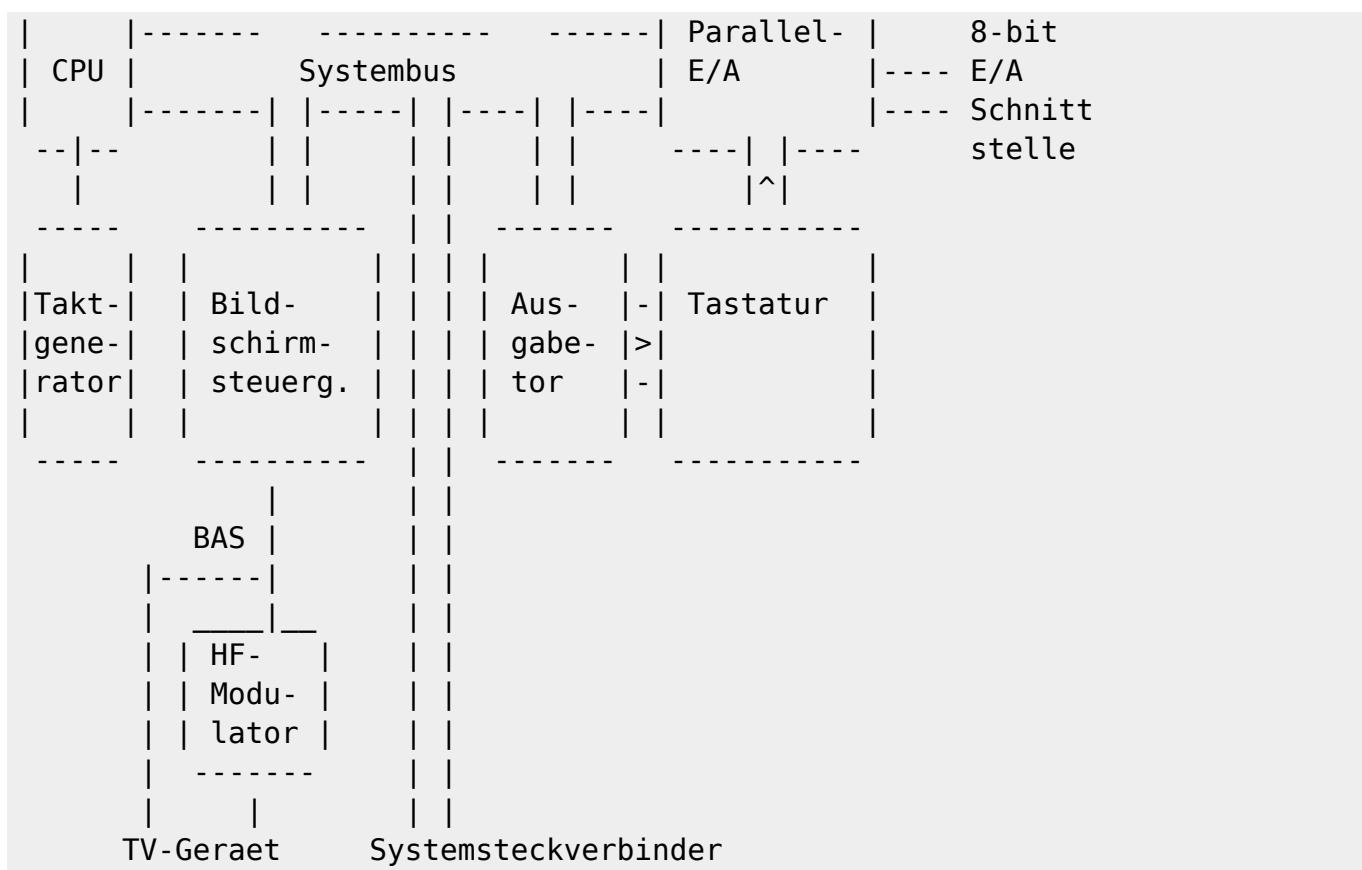
Bei der teilweisen Addition kann ebenfalls ein Uebertrag auftreten, d. h. der Zahlenbereich ueberschritten werden. Wenn die Kontrolle nicht in jedem Zwischensohritt vorgenommen wird, ist mit fehlerhaften Ergebnissen zu rechnen.

3. Hardware des Z1013

Am konkreten Beispiel des MRB Z1013 soll in diesem Kapitel die Arbeitsweise eines Mikrorechners erlaeutert werden. Grundlage dafuer bilden Stromlaufplaene des Z 1013, die Sie in der, Anlage 16 finden.

3.1. Blockschaltbild





3.2. Steuerung des Mikroprozessors

3.2.1. Beschreibung der Steuersignale

Um den ordnungsgemaessen Betrieb der CPU zu gewaehrleisten, sind bestimmte Steuersignale notwendig. Andere Signale werden von der CPU gebildet und kennzeichnen bestimmte Zustaende waehrend der Abarbeitung von Befehlen. Im folgenden werden alle Steuersignale der CPU und des Systembusses beschrieben.

Signale, die mit einem Schraegstrich beginnen, sind sogenannte LOW-aktive Signale, die normalerweise H-Pegel fuehren und bei ihrer Aktivierung L-Pegel zeigen.

Nach dem Signal steht in Klammern ein „A“ fuer von der CPU ausgesandte, ein „E“ fuer von der CPU empfangene und ein „B“ fuer Signale, die sowohl von der CPU empfangen als auch ausgesandt werden koennen.

(A-Ausgabe, E-Eingabe, B-bidirektional, d. h. sowohl Ein- als auch Ausgabe)

- **A0 bis A15 (A)**

Sie bilden den 16-Bit-Adressbus. Sie werden in der CPU gebildet und bei der Arbeit mit den Speichern als Speicheradresse sowie die Leitungen A0 bis A7 bei der E/A-Arbeit als E/A-Adresse verwendet.

- **A0 bis A6 (A)**

Sie dienen zum Auffrischen dynamischer Speicher.

- **D0 bis D7 (B)**

Diese Leitungen stellen den 8 Bit-Datenbus dar. Die Signale koennen sowohl von der CPU gebildet werden (bei Ausgabe oder Speicherschreiben) oder sie werden von den ausgewaelten Funktionseinheiten erzeugt (bei Eingaben oder Speicherlesen).

- **/MREQ (A)**

Dieses Signal wird benoetigt, um eine auf dem Adressbus ausgesandte Adresse zur Speicheradresse zu erklaeren und einen Speicherzugriff durchzufuehren.

- **/IORQ (A)**

Das Signal kennzeichnet die auf dem Adressbus anliegende Adresse als Adresse einer E/A-Funktionegruppe. Dabei werden nur die Adreseleitungen A0 bis A7 in die Auswahl einbezogen.

- **/M1 (A)**

Es charakterisiert den Maschinenzyklus 1. Dieses Signal wird von der CPU ausgesendet und kennzeichnet in Verbindung mit dem Signal /MREQ, dass vom Speicher ein Befehl geholt wird. In Verbindung mit dem Signal /IORQ wird gekennzeichnet, dass von einem interrupterzeugenden Baustein (s. 4.4.) der sogenannte Interruptvektor gelesen wird (Vektorlesen).

- **/RD (A)**

Es wird in den angeschlossenen Funktionseinheiten ausgewertet und legt die Richtung des Datentransportes als „Lesen“, d. h. zur Eingabe in die CPU fest.

- **/WR (A)**

Es kennzeichnet die Richtung des Datentransportes fuer die angeschlossenen Funktionseinheiten als „Schreiben“, d. h. die CPU sendet Daten aus.

- **/RFEH (A)**

Zeigt den angeschlossenen Speichereinheiten in Verbindung mit /MREQ, dass auf dem Adressbus eine Refresh-Information verfuegbar ist. Diese Refresh-Information besteht aus einer 7-Bit-Adresse (A0 bis A6), die festlegt, welche Speicherzellen in den dynamischen Speichern; aufgefrischt werden sollen. Das Adressbit 7 kann durch den Programmierer gesetzt oder rueckgesetzt werden und ist Bestandteil der Refresh-Information. Auf dem hoeherwertigen Teil des Adressbusses wird der Inhalt des I-Registers ausgesandt.

- **/HALT (A)**

Wird von der CPU ausgesandt, wenn der soeben gelesene Befehl den Operationskode 76H hatte. Die Abarbeitung wird unterbrochen, der Befehlszaehler zeigt auf den naechsten Befehl. Die Refresh-Steuerung wird aufrechterhalten, eine Fortsetzung der CPU-Arbeit ist nur nach Reset oder Interrupt moeglich.

- **/WAIT (E)**

Wird von der CPU zu bestimmten Zeiten abgetastet. Ist dieses Signal Low, wird die Arbeit der CPU angehalten, die Informationen auf dem Systembus bleiben erhalten. Anwendung findet dieses Signal vor allem bei der Anpassung der Verarbeitungsgeschwindigkeit von langsamem Funktionseinheiten, indem die Arbeitsgeschwindigkeit der CPU durch solche WAIT-Zyklen der entsprechenden Funktionseinheit angepasst wird. Waehrend des WAIT-Zustandes findet kein Refresh-Zyklus statt.

- **/INT (E)**

Wird von der CPU am Ende eines Befehls abgetastet und signalisiert, dass eine angeschlossene Funktionseinheit das gerade abzuarbeitende Programm unterbrechen moechte, damit von der CPU die Ursache dieser Unterbrechung analysiert und bearbeitet werden kann. Die Ursachen dieser Unterbrechung koennen ein notwendiger Datentransport zwischen CPU und Interface-Baustein sein oder eine Ereignismeldung aus einem zu ueberwachenden Prozess. Die Funktionseinheiten sind untereinander ueber eine sogenannte Prioritaetskette miteinander verbunden, um die jeweils wichtigste Unterbrechung vorrangig zu behandeln. Die CPU kann ihrerseits die Annahme einer Unterbrechung sperren, um z. B. bestimmte Programmabschnitte

stoerungsfrei abzuarbeiten. Nach Freigabe des Unterbrechungseinganges wird die dort eventuell gespeicherte Unterbrechung ausgewertet.

- **/NMI (E)**

Dieser Eingang stellt aequivalent zum INT-Signal eine Unterbrechungsmoeglichkeit der laufenden CPU-Arbeit dar, die allerdings nicht gesperrt werden kann. Die Abarbeitung des Unterbrechungsbehandlungsprogramms beginnt ab der Adresse 66H, nachdem zuvor die Fortsetzungsadresse des gerade laufenden Programmes gerettet wurde.

- **/RESET (E)**

Unterbricht jede weitere Arbeit der CPU, stellt einen Anfangszustand ein und gibt mit dem Uebergang nach H-Pegel die CPU wieder frei. Da das Reset-Signal meist manuell erzeugt wird, wird durch die Schaltung eine Verkuerzung dieses Signals vorgenommen, um angeschlossenen dynamischen Speichern die Refresh-Informationen zu garantieren.

- **C (E)**

Stellt den der CPU zugefuehrten Systemtakt dar. Dieser Takt ist gleichzeitig in allen Funktionseinheiten verfuegbar und sichert die Synchronitaet aller Baugruppen.

- **/BUSRQ (E)**

Diese Leitung wird am Ende eines Befehls durch die CPU abgetastet. Dieses Signal kennzeichnet, dass eine angeschlossene Funktionseinheit den Systembus benoetigt, um ihrerseits die Vorgaenge im Mikrorechner zu steuern. Die CPU unterbricht das laufende Programm und setzt ihre Ausgaenge in den hochohmigen Zustand. Gleichzeitig wird ein Quittungssignal von der CPU aktiviert, welches den hochohmigen Zustand anzeigt. Dieser bleibt solange bestehen, wie das Signal BUSRQ aktiv ist, d. h. L-Pegel fuehrt. Danach wird das Quittungssignal von der CPU abgeschaltet, alle Ausgaenge nehmen wieder ihr erforderlich hohes Potential ein und die Abarbeitung wird fortgesetzt. Waehrend des hochohmigen Zustandes kann die CPU keine Refresh-Informationen aussenden.

- **/BUSAK (A)**

Ist das Quittungssignal der CPU, welches den hochohmigen Zustand kennzeichnet und damit der den Systembus anfordernden Funktionseinheit den Zugriff erlaubt.

Weiterhin umfasst der Systembus folgende Signale, die nicht von der CPU ausgesandt oder empfangen werden:

- **/MEMDI**

Stellt ein Systemsignal dar, mit dem angeschlossene Funktionseinheiten den Zugriff auf Speichereinheiten auf der Leiterplatte der Grundausbauweise verhindern koennen. Dieses Signal wird erzeugt, wenn Speichererweiterungen die festgelegten Speicheradressen des Grundgeraetes ebenfalls verwenden. Es wird verhindert, dass nicht mehr als eine Speichereinheit den Datenbus benutzen kann.

- **/IODI**

Stellt analog zum MEMDI-Signal eine Moeglichkeit dar, bestimmte Adressbereiche auszublenden und Konflikte auf dem Datenbus bei der E/A-Arbeit zu verhindern.

- **/IEI und /IEO**

Werden zur Bildung der Prioritaetskette der interrupterzeugenden Funktionseinheiten benoetigt. Jeweils der Ausgang (IEO) der hoeheren Prioritaet wird dem Eingang (IEI) der naechstfolgenden Prioritaetsstufe zugefuehrt (vergleiche auch Abschnitt 4.4 Interruptbehandlung). Ein Interrupt kann von einer Funktionseinheit nur ausgelöst werden, wenn das zugefuehrte Signal IEI H-Pegel fuehrt. Gleichzeitig wird das abgegebene Signal IEO auf L-Pegel gehalten. Damit wird sichergestellt, dass immer nur die in der Prioritaetskette am weitesten am Anfang eingereihte

Funktionseinheit eine Unterbrechung auslösen kann.

- **/BAI und /BAO**

Stellen analog zu den Signalen IEI und IEO die Signale einer Prioritätskette dar, die alle Funktionseinheiten verbindet, die eine Anforderung auf den Systembus (BUSRQ) stellen kennen. Für die Benutzer des MRB Z1013 werden diese Signale kaum Bedeutung haben.

- **RDY**

Stellt ein ähnliches Signal wie WAIT dar, um langsame Funktionseinheiten an die CPU anzupassen. Es kennzeichnet die Kommunikationsbereitschaft einer Funktionseinheit und kann mit der WAIT-Leitung verbunden werden. Im Gegensatz zu den meisten anderen Steuersignalen ist es nicht Low-aktiv.

3.2.2. Taktzeugung

Der Taktgenerator wird durch drei Gatter von A6, dem Kondensator C7.1 und den Widerständen R38 und R39 gebildet. Stabilisiert wird die Taktfrequenz durch den Schwingquarz Q1. Dieser schwingt mit einer Frequenz von 8 MHz. Der Takt wird dem Binaerteiler A3 zugeführt, an dessen Ausgängen die Taktfrequenzen von 4 MHz, 2 MHz und 1 MHz anliegen. Der Z 1013.01 arbeitet standardmäßig mit 1 MHz Systemtakt, der Z 1013.12 mit 2 MHz.

Hinweis: Das Umrüsten des Z 1013.01 auf 2 MHz führt zum Erlöschen der Garantie. Die Taktfrequenz 4 MHz ist nicht zugelassen!

Je nach Lage von EI erhält die CPU den Takt mit der Frequenz entsprechend folgender Zuordnung:

Lage	Systemtakt
E1.1	1 MHz
E1.2	2 MHz

Mittels des Widerstandes R52 erfolgt noch die erforderliche Pegelanpassung zur Speisung der CPU (A7) und des E/A-Schaltkreises A45.

Dieser Takt realisiert die Synchronität aller Zeitabläufe.

3.2.3 RESET-Logik

Um einen definierten Anfangszustand der CPU zu erreichen, ist die RESET-Steuerung erforderlich. RESET kann von 3 Stellen ausgelöst werden:

1. Taste TAI auf der Leiterplatte (RESET-Taste)
2. Externe Tastatur über den Steckverbinderanschluss X2:A02
3. A20 des Systemsteckverbinder X1

Eine spezielle Schaltung sorgt dafür, dass der Datenbustreiber A1 inaktiv wird, d. h. er wird vom Prozessor getrennt. Unmittelbar an der CPU werden die Datenleitungen über die Widerstände R44 ... R51 auf Masse, d. h. L-Pegel gelegt.

Da die CPU nach aktiven RESET den Befehlszähler auf die 0000H einstellt, werden nun auf dieser Adresse die Daten 00H gelesen. Das bedeutet für den Prozessor die Ausführung eines sogenannten

Leerbefehls (NOP, s. 4.3.15). Bei dessen Ausfuehrung wird der Befehlszaehler um eins erhoeht. Auf diese Art und Weise zaehlen die Adressen hoch, bis die Adresse des Betriebssystems erreicht wird und das Signal /CS aktiviert wird, das den Datenbus mit Hilfe der Logik wieder frei gibt. Als naechstes wird jetzt der erste Befehl des Betriebssystemprogrammes gelesen und dieses wird abgearbeitet.

Damit die Laenge des Reset-Impulses von der Laenge der Betaetigung unabhaengig wird, wurde ein Monoflop verwendet. Damit wird eine zeitgerechte Aufffrischung der dynamischen Speicher gewaehrleistet. Einige periphere Schaltkreise besitzen keinen Reset-Anschluss. Sie werten das alleinige Auftreten des Signale /M1 als Resetimpuls. Damit auch diese Schaltkreise in einen definierten Anfangszuetand versetzt werden koennen, wurden die Signale /RESET und /M1 zum Signal /PM1 verknuepft, welches die Ruecksetzfunktion ausfuehrt.

3.3 Speichereinheiten

3.3.1. Anschluss

Der Anschluss der Speicherschaltkreise ist abhaengig vom Typ. Im MRB Z1013 werden drei Arten verwendet

In einem PROM U 2616 bzw. ROM U 2316 (A14) ist das Monitorprogramm enthalten. Dieser Schaltkreis besitzt eine Kapazitaet von 2048 (=2K) Speicherplaetzen, wobei bei jedem Zugriff acht Bit parallel gelesen werden. Um diese 2 KByte zu adressieren, sind 11 Adressleitungen (A0 ... A9) notwendig.

Die verwendeten statischen Schreib-Lese-Speicher besitzen eine Kapazitaet von 1024 (=1K) Plaetzen, wobei jeweils 4 Bit gleichzeitig angesprochen werden. Erst zwei dieser Schaltkreise besitzen deshalb eine Kapazitaet von 1 KByte, wobei 10 Adressleitungen (A0 bis A9) ausreichen.

Mit Hilfe dieser 11 bzw. 10 Adressbits wird jeweils nur ein Byte ausgewaehlt. Die verbleibenden Adressleitungen werden nun dazu verwendet, um einen oder mehrere Speichereschaltkreise auszuwaehlen, damit nur eine Information, und zwar die richtige, bearbeitet werden kann. Die Auswahl des betreffenden Speicherschaltkreise erfolgt mit dem Adressdekoder A23, der aus einem Bereich von 8 KByte fuer jeden einzelnen 1 KByte-Bereich eine Auswahlleitung bereitstellt. Mit dem Gatter A 24/25 wird dieser Bereich auf den oberen Adressraum eingestellt. Dazu werden mit A25 die betreffenden Adressleitungen mit dem Speicherauswahlsignal MREQ verknuepft und damit der Adressdekoder frei gegeben, d. h. konkret

MREQ	ADR	
	15 14 13 12 11 10	9 8 7 6 5 4 3 2 1 0
0	1 1 1 1	Diese Leitungen werden an alle Speicherschaltkreise gelegt
	0 0 0	--->/DK10 = E000H = RAM
	0 0 1	--->/DK11 = E400H
	...	
	0 1 1	--->/DK13 = EC00H = Bildwieder-holspeicher
	1 0 0	--->/DK14 = F000H = Mit Dioden D9
	1 0 1	--->/DK15 ODER verknuepft fuer 2K-Monitor

Die so gebildeten Leitungen zur Bausteinauswahl (chip-select, CS) werden an den CS-Eingang der Speicherschaltkreise gefuehrt und geben diese frei.

Die Bildung der Auswahlsignale kann ueber das Signal MEMDI am Steckverbinder X1 von ausserhalb verhindert werden. Das wird dann sinnvoll sein, wenn der MRB Z1013 als Bestandteil eines Mikrorechnersysteme betrieben wird und in diesen Adressbereichen bereits Speichereinheiten angeschlossen sind.

Bei der Verwendung der dynamischen 16 KByte Speicher U 256 bzw. K 565 RU3 oder K 565 RU6 (A33 bis A40) ergibt sich folgende Adressauswertung:

```
ADR: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0
      0 0 Diese Adressbits werden intern zur
          Auswahl des Speicherplatzes ausgewertet
          Legt den Bereich ab Adresse 0000H fest.
```

Da diese Speicher pro Platz nur 1 Bit speichern, muessen hier 8 Schaltkreise parallel an den Datenbus angeschlossen werden. Der Anschluss ist ausserdem komplizierter, weil diese Schaltkreise nur 6 Adresseingaenge haben. Die Uebernahme der 14-stelligen Adresse erfolgt deshalb zeitlich gestaffelt.

Zuerst werden bei Auswahl dieses Speicherbereiches die sieben niederwertigen Adressbits in den Speicherschaltkeis uebernommen. Dazu wird das Signal RAS (ROW ADDRESS STROBE, Reihenadressuebernahmeimpuls) am Schaltkreis aktiviert. Anschliessend werden die sieben hoeherwertigen Adressbits auf die Schaltkreisanschluesse geschalten und mit dem Signal CAS (COLUMN ADDRESS STROBE, Spaltenadressuebernahmeimpuls) diese in die Schaltkreise eingetragen.

Die Erzeugung des Signals /RAS ist durch das Speicheranforderungssignal /MREQ gegeben. Das negierte Signal MREQ gibt ein FlipFlop (A17) frei. Mit der naechsten steigenden Flanke des Systemtaktes wird das FlipFlop umgeschalten steuert den Adressleitungsumschalter A28/41 (Multiplexer) und gibt ein zweites Flip-Flop frei, das mit der absteigenden Flanke des Systemtaktes das Signal CAS erzeugt und, sofern ein Zugriff in diesen Adressbereich (A14=A15=0) erfolgt, das Signal /CAS an den Schaltkreisanschluessen aktiviert. War der Zugriff zum Speicher nicht in dem Bereich der dynamischen RAM's oder wurde das Signal /REFRESH als Zeichen der Speicherauffrischungszeit aktiv, so wird zwar das Signal /RAS gebildet, aber kein Signal /CAS. Damit werden in den dynamischen RAM's nur Auffrischungsaktivitaeten ausgeloest.

In Verbindung mit den Signalen /RD oder /WR, die ebenfalls an die Speicherbausteine gefuehrt werden, werden entweder Daten oder Befehle gelesen und auf den Datenbus geschaltet oder die auf dem Datenbus vorhandenen Daten im Speicher eingetragen.

Im Anhang ist ein Schema der Speicherverteilung innerhalb des gesamten Adressraumes zu finden (Anlage 2).

3.3.2. Zusammenarbeit mit der CPU

Wenn die CPU auf den Speicher zugreifen moechte, sei es, um Befehle oder Daten zu holen oder um etwas abzuspeichern, ist das durch folgende Signale gekennzeichnet:

- /MREQ (Speicheranforderung) wird Low, d. h. aktiv und zeigt damit den Zugriff auf den Speicher an.

- A0 bis A15 (Adressen) geben den konkret adressierten Speicherplatz an.
- /WRt (Schreiben) wird aktiv, wenn die CPU etwas in den Speicher schreiben möchte.
- /RD (Lesen) wird beim Lesen von Daten oder Befehlen aktiv.
- /M1 (Befehlsholezyklus) kennzeichnet in Verbindung mit /MREQ und /RD das Holen des Operationskodes eines Befehls (s. Kapitel 4)
- D0 bis D7 enthalten entweder die abzuspeichernde oder gelesene Information.

Die detaillierten Zeitabläufe können der Anlage 10 entnommen werden, wo die Taktdiagramme für den Speicher-Schreib- und Speicher-Lese-Zyklus angegeben werden.

3.4. Ein- und Ausgabebaugruppen

3.4.1. Parallel E/A-Baustein U 855 PIO

3.4.1.1. Beschreibung der Steuersignale

Aus der Bezeichnung des Bausteins geht eigentlich seine Verwendung bereits hervor. Er dient bevorzugt zur parallelen Ein- bzw. Ausgabe, d. h. zum Beispiel, dass alle acht Bit des Datenbusses gleichzeitig ausgegeben werden können.

Man kann natürlich auch Daten seriell, d. h. bitweise nacheinander aus- oder eingeben. Dazu ist aber ein gesondertes Programm notwendig.

Im MRB Z1013 kommt ein Baustein U 855 zum Einsatz. Ein Teil davon wird von den E/A-Baugruppen des Z1013 selbst genutzt (s. 3.4.2., 3.4.3.). Über den anderen Teil können Sie frei verfügen. Dazu müssen Sie allerdings die Anschluss- und Funktionsweise einer PIO kennen. Das soll Inhalt dieses Abschnittes sein.

Die Anschlussbelegung des U 855 finden Sie in der Anlage 9. Es ist zu erkennen, dass die PIO rechnerseitig an den Datenbus angeschlossen wird und prozesseitig zwei Kanäle A und B, auch Tore oder Ports genannt, besitzt. Außerdem verfügt er über eine Reihe von Steuersignalen, deren Bedeutung hier kurz erläutert werden soll:

Es gelten die gleichen Vereinbarungen wie im Abschnitt 3.2.1.

- **B/A SEL (E)**

Liegt dieser Eingang auf „L“, so wird das Tor A, liegt er auf „H“, dann das Tor B freigegeben. Üblicherweise wird hieran die Adressleitung der CPU A1 geführt.

- **C/D SEL (E)**

Der U 855 ist ein programmierbarer E/A-Baustein, d. h. es muss vor der eigentlichen Nutzung für den Datentransfer zwischen Rechner und Prozess mitgeteilt werden, was er machen soll. Dazu gibt es eine Reihe von Steuerwoertern, die die Befehle der PIO darstellen. Diese Programmierung der PIO wird im allgemeinen als Initialisierung bezeichnet. Lesen Sie dazu den Abschnitt 3.4.1.2. Erhält dieser Eingang „L“-Begleit, so sind die auf dem Datenbus befindlichen Informationen Daten, bei „H“-Pegel Steuerwoerter. Üblicherweise liegt C/D SEL an der Adressleitung A0.

- **/CS (E)**

Hiermit wird die PIO fuer den Datentransfer freigegeben. Die Bildung dieses Baustein auswahlsignals erfolgt analog zur CS-Dekodierung fuer die Speichereinheiten, nur dass fuer die E/A-Dekodierung die Adressen AO bis A7 (Niederwertiger Teil des Adressbusses) ausgewertet werden. Es koennen also maximal 256 (2 hoch 8) E/A-Tore angeschlossen werden.

- **/IORQ (E)**

Dient in Verbindung mit den anderen Signalen zur Kennzeichnung der E/A-Anforderung. Dieser Eingang wird direkt an den entsprechenden Ausgang der CPU gelegt.

- **/M1 (E)**

Mit aktiven M1 bei nicht aktiven RD und IORQ wird die PIO in einen definierten Anfangszustand zurueckgesetzt. Geschieht dies nicht, arbeitet die PIO unkontrolliert. Anschliessend muss die Initialisierung erfolgen. Ausserdem synchronisiert dieses Signal in Verbindung mit IORQ die Interruptbehandlung durch die CPU. Damit beide Funktionen gewaehrleistet werden koennen, muss dieses M1 aktiv bei aktivem RESET der CPU oder bei Aussendung des CPU-M1 sein. Diese ODER-Verknuepfung wird durch die Bildung des /PM1 realisiert, welches an das PIO-M1 angeschlossen wird.

- **RD (E)**

Wird die Datenbusinformation in den PIO geschrieben, muss RD inaktiv sein. Ist RD auf „L“, legt die PIO die vom Prozess gelesenen Daten, entsprechend den mit B/A SEL ausgewahlten Tor, auf den Datenbus.

- **C (E)**

Systemtakt analog zur CPU

- **/ASTB (E), /BSTB (E)**

Diese Steuerleitungen werden zur Quittung des erfolgten Datenaustausches verwendet. Zur Ausgabe wird diese Leitung (Low-aktiv) vom angeschlossenen Geraet aktiviert und damit die Daten uebernommen. Bei der Eingabe wird mit dieser Leitung angezeigt, dass die anstehenden Daten in die PIO uebernommen werden koennen. Der Uebergang des Signals /STB aus dem aktiven Zustand in den H-Pegel kann zur Bildung des Interruptsignals verwendet werden.

- **ARDY (A), BRDY (A)**

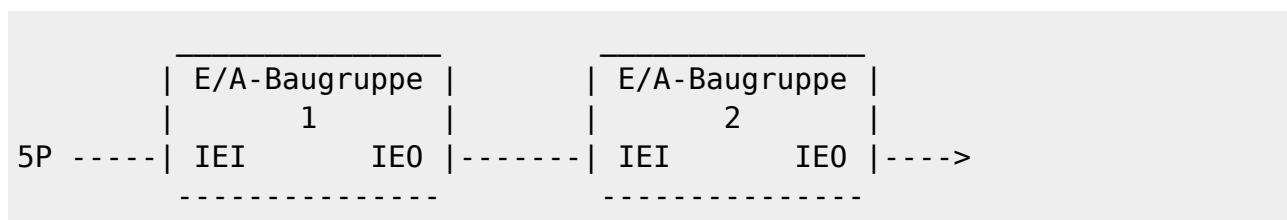
Diese Steuerleitungen teilen dem angeschlossenen Geraet mit, dass bei der Ausgabe Daten bereitstehen, waehrend bei der Eingabe dieses Signale dem Geraet die Bereitschaft zur Datenubernahme signalisiert.

- **/INT (A)**

Dieses Signal liegt parallel zu allen anderen interruptausloesenden E/A-Baugruppen am INT-Eingang der CPU und meldet der CPU, dass eine Unterbrechung des aktuell laufenden Programms erwünscht wird. Ursache dafuer kann eine Meldung vom Prozess sein, da hier eine Warnung ausgegeben wurde, die unbedingt eine Behandlung erfordert.

- **/IEI (E), /IEO (A)**

Hiermit werden die Prioritaeten bei der Behandlung von Unterbrechungsanforderungen durch Bildung einer Prioritaetskette (daisy chain).



Die in einer solchen Kaskade am weitesten links stehende Baugruppe hat den groessten Vorrang. Wird an dieser E/A-Einheit eine Unterbrechung angemeldet, dann wird diese Kette

unterbrochen (der Schalter oeffnet), so dass fuer die nachfolgenden Einheiten ein Interrupt gesperrt ist.

Intern besitzt das Tor A gegenueber Tor B hoehere Prioritaet.

3.4.1.2. Programmierung

Am Beispiel der im MRB Z1013 verwendeten E/A-Tore soll die Bildung der Auswahladresse erlaeutert werden. Fuer die Ergaenzung der Chip-select Signale wird ein Dekoder A27 eingesetzt, der mit dem E/A-Anforderungssignal die ersten acht Ausgaenge freigibt. Die Festlegung der jeweiligen aktiven IOSEL-Leitung erfolgt dann mit den Adressen A2, A3 und A4. Mit dem im vorigen Abschnitt zu den 0/13 SEL- ;4nd B/ASEL- Signalen gesagten ergibt sich folgende Adreseverteilung:

ADR:	7	6	5	4	3	2	1	0	
	C/D SEL								
	0, wenn Information Daten								
	1, wenn Information Steuerworte								
	B/A SEL								
	0 , wenn Tor A								
	beliebig, z.B. 1 , wenn Tor B								
	0	0	0	0	0	0	==>IOSEL0, PIO		
	0	1	0	==>IOSEL2, Tastaturspaltentreiber					

Damit ergeben sich die Adressen:

Tor A (Anwenderport) - Daten:	00H
	- Steuerwort: 01H
Tor B (Systemport) - Daten:	02H
	- Steuerwort: 03H

Im Z1013 sind diese Adressen nicht eindeutig, da die Adressbits A7, A6, A5 auch 111 sein koennten. Da diese nicht ausgewertet werden, spielt das aber keine Rolle.

Die Arbeitsweise der PIO wird durch die Steuerworte festgelegt, die im folgenden erlaeutert werden sollen.

1. Betriebsartenauswahl

Bit:	7	6	5	4	3	2	1	0	
Belegung:					1	1	1	1	Kennzeichen
	beliebig								
	0	0	Betriebsart			0	:	Byteausgabe	
	0	1				1	:	Byteeingabe	
	1	0				2	:	Byteein/ausgabe	
	1	1				3	:	Bitein/ausgabe	

Betriebsart 0:

Die durch die CPU bereitgestellten Daten werden waehrend des durch sie veranlassten Ausgabezyklus in das angesprochene Ausgaberegister geschrieben. Mit RDY zeigt die PIO dem

Prozess an, dass Daten zur Uebernahme in PIO bereitstehen. Dieses RDY wertet das periphere Geraet aus, uebernimmt daraufhin die Daten und teilt mit STB der PIO die Datenubernahme mit. Anschliessend loest die PIO ein Interrupt aus, um der CPU das Ende der Datenausgabe zu melden.

Betriebsart 1:

Die PIO teilt mit H-Pegel an RDY dem externen Geraet die Bereitschaft zur Datenubernahme mit. Mit STB=L schreibt das Geraet die Daten in das entsprechende Eingaberegister. RDY=L sperrt eine weitere Eingabe bis die Daten durch eine Interruptbehandlung von der CPU uebernommen werden.

Betriebsart 2:

Diese bidirektionale Betriebsart ist nur mit dem Kanal A moeglich. Mit Kanal B ist dann nur noch Betriebsart 3 moeglich, da fuer die Abwicklung des Datentransfers alle vier Quittungssignale ARDY, ASTB, BRDY und BSTB benoetigt werden. ARDY und ASTB steuern die Ausgabe, die beiden anderen die Eingabe.

Betriebsart 3:

In dieser Betriebsart kann innerhalb eines Tores jedem Bit eine beliebige Datenflussrichtung zugeordnet werden. Auf diese Weise koennen Stellsignale und Statusmeldungen fuer Prozess-Steuerungen aus- bzw. eingegeben werden.

2. Ein-/Ausgabe Maskenwort

Soll die Bitstelle eine Eingabeleitung sein, muss an dieser Stelle eine 1 stehen, bei Ausgabe eine 0. Da dieses Steuerwort kein eigenes Kennzeichen besitzt, muss es unmittelbar auf das Betriebsauswahlsteuerwort folgen. Ist in diesem Betriebsart 3 festgelegt worden, liest die PIO das naechste Byte immer als E/A-Maskenwort.

3. Interruptvektor

Bit:	7	6	5	4	3	2	1	0
Belegung:	0 Kennzeichen niederwertiger Teil des Interruptvektors							

(s. 4.4.)

4. Interruptsteuerwert

Bit:	7	6	5	4	3	2	1	0
Belegung:	0 1 1 1 Kennzeichen 0 , naechstes Steuerwort ist kein Maskenwort 1 , naechstes Steuerwort wird als Maskenwort erkannt 0 , Interrupt bei H -> L Flanke 1 , Interrupt bei L -> H Flanke 0 , die im folgenden Steuerwort festgelegten Interrupt ausloesenden Bit sind ODER- verkuepft, d. h. eine dieser Leitungen kann bereits Interrupt ausloesen 1 , UND verkuepft, d. h. alle festgelegten Stellen muessen gleichzeitig die mit Bit							

5 festgelegte Interruptbedingung erfüllt
0 , Interrupt freigeben
1 , Interrupt gesperrt

5. Interruptmaskenwort

Die Bitzelle der Eingabeleitungen, die Interrupt auslösen sollen, werden durch eine 0 gekennzeichnet, die kein Interrupt auslösen sollen durch eine 1.

6. Interrupt Ein/Aus

Bit: 7 6 5 4 3 21 0
Belegung: beliebig 0 01 1 Kennzeichen
0 , Interrupt gesperrt
1 , Interrupt freigegeben

3.4.2. Tastaturanschluss

Elektrisch stellt die Tastatur nichts anderes als eine Matrix von Schaltern in folgender Anordnung dar:

Die Zeilen dieser Anordnung sind mit den Widerständen R11 bis R14 auf „H“-Pegel gelegt. Diese Leitungen sind mit dem Tor B, Bit 0 bis 3, des PIO verbunden, welche für Eingabe programmiert sind. Wird keine Taste gedrückt, liest die PIO auf allen vier Leitungen eine 1.

Die acht Spaltenleitungen der Tastatur sind an ein separates Ausgabetor, das durch die Bausteine A47 (Speicher für Spaltennummer) und A46 (1 aus 8 Spaltenleitungen) gebildet wird, angeschlossen. Die Adresse dieses Tores ist 08H. Die Spaltennummer steht im niederwertigen Halbbyte des Datenbusses binär verschlüsselt. Bei einer Ausgabe werden diese vier Bit entschlüsselt und legt so eine Spalte auf „L“-Potential. Wird in dieser aktivierte Spalte nun eine Taste betätigt, wird der L-Pegel auf die entsprechende Zeilenleitung durchgereicht. Der Rechner liest jetzt eine 0 in der entsprechenden Bit stelle.

Aus der ausgegebenen Spaltennummer und der eingelesenen Zeilennummer ermittelt das Tastaturbedienprogramm des Betriebssystems den rechnerinternen Kode der gerade betätigten Taste. Der Z1013 benutzt den sogenannten ASCII-Kode (s. Anlage 7).

3.4.3. Magnetbandanschluss

Von der auf der Leiterplatte installierten PIO wird eine Bitleitung (PB 7) zur Ausgabe eines seriellen Datenstromes genutzt. Die erforderliche Parallel/Serienwandlung wird softwarenahe realisiert. Das ausgegebene Signal wird über einen Spannungsteiler R27/28 zur Pegelanpassung abgeschwächt; mit einem Kondensator C1.9 werden die Flanken verrundet, damit ein etwa sinusförmiges Signal in Magnetbandgerät aufgezeichnet werden kann.

Das Ausgangssignal eines Magnetbandgerätes wird gleichspannungslos einem Operationsverstärker A48 zugeführt. Das auf TTL-Pegel verstärkte Signal wird an einen Anschluss der PIO (PB 6) geleitet. Durch entsprechende Software wird dieser Anschluss ständig abgefragt und aus dem ankommenden

seriellen Datenstrom durch Serien/Parallelwandlung die urspruengliche Information wieder zurueckgewonnen.

3.4.4. Bildschirmsteuerung

Die Bildschirmsteuerung wandelt die vom Rechner auszugebende Information in ein CCIR-kopatisbles Fernsehsignal, indem sie zusaetlich die notwendigen Synchron- und Dunkeltastimpulse erzeugt. Um diesen Vorgang prinzipiell zu verstehen, sind einige Bemerkungen ueber den Aufbau des Fernsehsignals notwendig.

Beim Schreiben eines Fernsehbildes laeuft ein Elektronenstrahl, auf den die Bildinformation aufmoduliert wurde, ueber einen fluereszierenden Schirm. Fuer eine Zeile benoetigt er eine Zeit von $64 \mu\text{s}$. Das entspricht einer Zeilenfrequenz von 15,625 kHz. Ein Zeilensynchronimpuls veranlasst den Strahlruecklauf, wobei der Strahl dunkelgesteuert wird. Um ein Flimmern der Anzeige zu vermeiden, muss das ganze Bild mit einer Frequenz von mindestens 25 Hz wechseln.

Da beim Fernsehen in dieser Zeit zwei Halbbilder geschrieben werden, im Z1013 aber ein Bild zweimal, ergibt sich hier eine Bildwechselfrequenz von 50 Hz.

Ein sogenannter Bildsynchronimpuls loest dann jeweils einen Strahlruecklauf zum oberen Bildrand aus. Die Bildschirmsteuerung des MRB Z1013 arbeitet nach folgendem Prinzip:

Die gesamte Erzeugung des fernsehgerechten Signals, des sogenannten BAS-Signals, wird durch die Zaehlkaskade ohne Mitarbeit der CPU gesteuert. Die Kaskade A3, A4, A5 und A12 wird mit dem 8 MHz-Takt des Taktgenerators gespeist. Eine Teilung durch 2 hoch 9 liefert z. B. die Zeilenfrequenz.

Aus dem Bildaufbau wissen wir bereits, dass eine Zeile aus 32 (=2 hoch 5) Zeichen besteht. Um diese abzuzaehlen, werden die 5 niederwertigen Adressen des Bildwiederholspeichers (BWS) A30/31 genutzt. Die hoherwertigen Adresseingaenge zaehlen die Zeichenzeilen eines Bildes. Da die Zaehlkaskade immer zyklisch durchzaehlt, wird auch der BWS zyklisch ausgelesen.

Das aus dem BWS gelesene Byte, das den ASCII-Kode entsprechend Anlage 7 des darzustellenden Zeichens enthaelt, steht als hoherwertiger Adressteil am Zeichengenerator A44. Mit den drei Ausgaengen des Linien pro Zeichenzaehlers, die an die niederwertigen Adresseingaenge von A44 gehen, werden nacheinander die Bildpunktzeilen an den nachfolgenden Parallel/Serien-Wandler A21/22 uebergeben. Hier wird das uebernommene Bitmuster mit dem 8 MHz-Takt seriell herausgeschoben. Dieser seriell Datenstrom bildet die Bildinformation des Bild-, Austast- und Synchronsignals (BAS-Signal).

Mit den Gattern der Schaltkreise A9, A10, A13 und A20 werden aus dem Zaehlfolgen entsprechend der Fernsehnorm die Synchronimpulse dekodiert.

Ausserdem wird durch diese Schaltung gesichert, dass fuer der Strahlruecklauf das Signal dunkelgesteuert wird, da dieser sonst auf dem Bildschirm sichtbar waere. Diese Impulse werden mit der Bildinformation gemischt und ergeben so das BAS-Signal.

In einem HF-Modulator wird das BAS-Signal auf eine HF-Traegerfrequenz, die auf den Fernsehkanal 3 abgestimmt ist, aufmoduliert. Der Ausgang dieses Modulators kann nun direkt mit dem Antenneneingang des Fernsehgeraetes verbunden werden.

Wie gelangen aber nun in diese selbstaendig arbeitende Einheit die darzustellenden Daten? Ueber die

Adroesmultiplexer (A29, A42, AIS) kann die CPU einen Platz im BWS adressieren. Dazu wird mit einem Speicherbereichauswahlsignal der Multiplexer umgeschaltet. Ueber den Datentreiber A43 kann die CPU den BWS beschreiben oder lesen.

Damit ist auch deutlich gemacht, dass der BWS wie ein normaler Speicher behandelt werden kann. Die Anfangsadresse ergibt sich analog zu dem ROM-Auswahlsignal zu EC00H. Welche Position die einzelnen Speicherplaetze auf dem Bildschirm einnehmen, ist in der Anlage 8 schematisch dargestellt.

3.5. Stromversorgung

Fuer den Betrieb des MRB Z1013 sind drei verschiedene Versorgungsspannungen noetig.

Zur Versorgung aller Logikschaltkreise wird eine Spannung von + 5 V, die im folgenden mit 5P bezeichnet wird und etwa mit 1 A belastbar ist, verwendet. Die beiden anderen Spannungen von + 12 (12P) und - 5 V (5N) werden fuer die Speichereinheiten sowie einige Spezialfaelle benoetigt. Sie werden nicht so stark belastet.

Um diese Spannungen zu erzeugen, besitzt der MRB Z1013 ein eigenes Netzteil. Eine zugefuehrte Wechselspannung von ca. 12 V wird mittels Dioden in Einweggleichrichtung gleichgerichtet. An den Ladekondensatoren C2.1, C3.1 und C5.1 sind jeweile Rohspannungen verfuegbar. Eine Ausnahme bildet die Erzeugung der Rohspannung fuer die 12P. Hier wird mit einer Spannungsverdopplerschaltung gearbeitet.

Die Erzeugung der 5P wird mit einem integrierten Festspannungsregler A2 vorgenommen, der auf einem Chip alle benoetig- ten Bauteile enthaelt und kaum eine Aussenbeschaltung benoetigt. Lediglich ein Kondensator am Ausgang ist erforderlich. Da eine starke Belastung dieses Bauelementes erfolgt, wird eine angemessene Kuehlung benoetigt.

Die Spannung 5N wird mittels einer Z-Diode D4 stabilisiert. Diese einfache Widerstands/Z-Dioden-Kombination ist bei dem geringen Leistungsbedarf ausreichend.

Um die Spannung 12P zu erzeugen, wird eine verdoppelte und anschliessend mit einer Widerstands/Z-Dioden-Kombination stabilisierte Spannung der Basis eines Transistors V2 zugefuehrt. Dadurch ist am Emitter dieses Transistors eine stabilisierte Spannung verfuegbar, die staerker belastet werden kann.

3.6. Bussystem

Die wichtigsten Signale des Mikrorechners Z1013 sind an den Rand der Leiterplatte gefuehrt und dort fuer den Anschluss von Steckverbindern vorbereitet. Dabei haben diese Anschluesse folgende Bedeutung:

X1:	Systembus (Steckverbinder: StL 304-58 TGL 29331/03) <i>Enthaelt alle Signale des Systembusses und ist elektrisch kompatibel zum K1520-Systembus. (Anlage 6)</i>
X2:	Pruefkamm und Tastaturanschlusspunkte <i>(hier wird entsprechend den Hinweisen von Pkt.1.2.4.1. und 1.4. der Bedienungsanleitung das Tastaturbandkabel oder die Buchsenleiste BuL 202-26 TGL 29331/04 angeoetet)</i>
X3:	Wechselspannungszufuehrung (Flachsteckverbinder)

X4:	PIO Kanal A (Steckverbinder: BuL 402-15 TGL 29331/04) Hier werden die Anschluesse des Kanals A der PIO herausgefuehrt. Ausser den Steuerleitungen ARDY und /ASTB des Kanals A wurden auch die des Kanals B (BRDY und /BSTB) auf den Steckverbinder gelegt, um die Betriebsart bidirektionale E/A realisieren zu koennen.
X5:	Anschluss Magnetbandgeraet (Diodenbuchse)
X6:	HP-Ausgang des Modulators (Koaxialbuchse)

Die genaue Zuordnung der einzelnen Signale zu den jeweiligen Anschluessen ist der Anlage 6 zu entnehmen.

4. Der Befehlssatz des Mikroprozessors U880

Dieser Abschnitt soll das Verstaendnis der Arbeitsweise und der Programmierung des Mikrorechnerbausatzes Z1013 erleichtern. Anhand von Beispielen erfolgt eine Erlaeuterung der verschiedenen Mikroprozessor-Befehle und deren Wirkungsweise und Anwendungsmoeglichkeiten. Der folgende Ueberblick soll prinzipielle Eigenschaften und Besonderheiten des Mikroprozessors U 880 aufzeigen:

- 64 K Byte Adressraum fuer Speicher
- 256 Ein-/Ausgabekanaele
- 3 Doppelregister mit Alternativregistersatz
- 2 Indexregister mit je 16 Bit Breite
- 1 Refreshregister (ermoeglicht das automatische Auffrischen
- externer dynamischer RAM-Speicher)
- 1 maskierbarer, 1 nichtmaskierbarer Interrupt
- Architektur des Mikroprozessors U 880:

Bit	76543210	76543210	76543210	76543210							
AF		A		F		AF'		A'		F'	
BC		B		C		BC'		B'		C'	
DE		D		E		DE'		D'		B'	
HL		H		L		HL'		H'		L'	
Hauptregistersatz					Alternativregistersatz						
15	...	8	7	...	0						
Stackpointer SP											
Befehlszaehler PC											
Indexregister IX											
Indexregister IY											

	I	0	R	
--	---	---	---	--

Speicheradressen: Flagregister F:

0000H	_____		S Z X H X P/V N C
0001H	_____	maximal	-----
.	.	64 K Byte	
.	.	= 65 536	S Signum (Vorzeichen)
.	.	Speicher-	Z Zero
.	..	plätze	H Half-Carry
0FFEIH	_____		P/V Parity/Overflow
0FFFFH	_____		(Paritaet, Ueberlauf)
			C Carry
			X nicht verwendet

36

Kanaladressen:

0...255 256 Eingaenge
oder
0...255 256 Ausgaenge

Befehlsvorrat:

158 Grundbefehle

4.1. Befehlsschlüssel

Der Mikroprozessor erhält seine Befehle vom Speicher über den 8 Bit-Datenbus binär verschlüsselt zugeführt. Für den Programmierer ist diese Darstellung im Binärkode meistens zu detailliert und erschwert die Programmierung; es werden deshalb Hexadezimalkodes mit entsprechend zugehöriger Mnemonik des Maschinenbefehls verwendet. Als Mnemonik bezeichnet man Pseudonamen der Befehle. Diese Pseudonamen bzw. Abkürzungen geben gleichzeitig Auskunft über die Funktion der Befehle und erleichtern damit die Programmierung. Die Übersetzung in den Maschinenkode erfolgt dann anhand der Tabelle der Befehlsliste oder durch ein Programm, genannt Assembler.

<note tip> Bemerkung: Bei hexadezimaler Verschlüsselung muss der führenden Ziffer, falls diese ein Buchstabenzeichen ist, eine Null vorangestellt werden. Dadurch wird eine Verwechslung mit Bezeichnern vermieden. Bei der Programmierung des U 880 werden die Maschinenbefehle im allgemeinen hexadezimal verschlüsselt, wobei das 'H' und die führende '0' vor Buchstabenzeichen innerhalb des Maschinenkodes weggelassen werden.</note>

z.B. 00 = NOP
40 = LD C,H
FF = RST 38H

Wie bereits erwähnt, können Maschinenbefehle aus einem oder mehreren Bytes bestehen. Man spricht dann von 1-Byte-, 2-Byte-Befehlen und so weiter. Jedem Byte ist in Abhängigkeit seines Platzes im Befehl und seiner Kodierung eine bestimmte Bedeutung zugeordnet worden.

4.1.1. 1-Byte-Befehle

Diese Befehle bestehen nur aus dem Operationskode (im weiteren als OPC bezeichnet). Da es sich fast ausschließlich um Registeroperationen, also Operationen innerhalb der Prozessorregister handelt, ist in diesem Byte auch die notwendige Registeradresse enthalten. Bei der Behandlung der Adressierung wird noch einmal näher darauf eingegangen.

1. Byte OPC

Beispiel:

Befehls-zaehler	Maschinen-kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	47	LD B,A	; Lade B mit A
1001	23	INC HL	; HL:=HL+1
1002	40	LD B,B	
1003	81	ADD C	

Die Form des Beispiels soll als Normativ eines Programmprotokolls dienen. Es empfiehlt sich, diese übersichtliche Darstellung bei der Erstellung von Programmen zu nutzen, da sich in dieser tabellenartigen Zusammenstellung alle Angaben widerspiegeln, die zu einem Programm gehören. Die letzte Spalte bietet die Möglichkeit, einen Kommentar unterzubringen, um noch nach längerer Zeit den Inhalt eines Programms nachzuvollziehen zu können. Kommentarzeilen werden mit einem Semikolon gekennzeichnet. Der Inhalt sollte kurz, aber eindeutig sein.

Wird nur ein Byte als Operationskode verwendet, würden sich 256 Möglichkeiten ergeben. Man nutzt davon aber nur 252. Die verbleibenden vier Kombinationen sind für folgende Aufgaben reserviert worden: Beim U 880 werden zwecks Erweiterung und Ausbau des Befehlsumfangs vier Hexadezimalkodes (0CBH, 0DDH, 0EDH, 0FDH) der Befehlsliste als sogenannte „Signalbytes“ festgelegt. Diese Signalbytes stehen grundsätzlich an erster Stelle des Befehls (1. Byte). Sie kennzeichnen aber keinen konkreten Befehl, sondern kennzeichnen eine spezielle Gruppe von Befehlen an. Die Konkretisierung des Befehls erfolgt durch zusätzlich ein oder mehrere Bytes. Auf diese Art ist es möglich, durch ein Signalbyte weitere 256 Befehle zu kennzeichnen und somit den Befehlsumfang stark zu erweitern. Der U 880 bietet folgende Erweiterungen des Befehlsschlüssels mit den Signalbytes:

Signalbyte CB:	Bitmanipulationen, Verschiebebefehle
Signalbyte DD:	Umschaltung von HL nach IX
Signalbyte ED:	Blocktransport- und Suchbefehle
Signalbyte FD:	Umschaltung von HL nach IY

4.1.2. 2-Byte-Befehle

Diese Befehle koennen jetzt einen zweiten OPC, einen Direktwert oder eine Sprungweite (s. auch Sprungbefehle) im 2. Byte des Befehle enthalten.

1. Byte 2. Byte

OPC	OPC
OPC	n n=Direktwert
OPC	c c=Sprungweite

Ist das 2. Byte ein OPC, so stellt das 1. Byte das Signalbytedar.

Beispiele:

Befehls-	Maschinen-	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	DD 23	INC IX	;IX:=IX+1
1002	FD 23	INC IY	;IY:=IY+1
1004	CB 40	BIT 0,B	
1006	3E 10	LD A,10H	;Lade A mit 16
1008	36 FF	LD(HL),0FFH	;Lade den von HL adres- sierten Speicherplatz mit 255
100A	28 04	JRZ 06	;Springe, wenn Z=1 ist, ;um 6 Byte nach vorn, PC: PC + 6 - 2

Bei der Berechnung der Sprungweite wird die aktuelle Position des Befehlszaehlers (PC), der ja bereits auf den naechsten Befehl zeigt, durch Subtraktion einer 2 beruecksichtigt. Im Quellkode beziehen sich die Sprungweiten immer auf den Befehlsanfang, also den PC-Stand, der zum betreffenden Befehl gehoert. Es empfiehlt sich, bei der Programmerstellung im Quellkode symbolische Sprungmarken zu verwenden, denen bei der Uebersetzung in Maschinenkode ein konkreter Wert zugewiesen wird. Wie das gemacht wird, zeigen spaetere Beispiele.

4.1.3. 3-Byte-Befehle

Diese Befehle enthalten einen Operationskode und einen 16-Bit- Direktwert (nn). Dieser Direktwert stellt einen normalen Datenwert oder eine Adresse dar, wie er z.B. in Lade- oder Sprungbefehlen benoetigt wird. Ebenfalls ist eine Kombination von Signalbyte und OPC sowie von Signalbyte und 8-Bit-Direktwert (n) fuer einige Befehle moeglich.

1. Byte 2. Byte 3. Byte

OPC	N(nn)	H(nn)	(bei Ladebefehlen)
OPC	N(nn)	H(nn)	(Sprungadresse)
OPC	OPC	n	(wobei der 1. OPC ein Sig- nalbyte DD oder FD sein kann)

Die Angabe „N(nn)“ bezeichnet den niederwertigen Teil, d.h. die letzten 8 Bit des 16-Bit-Direktwertes,

„H(nn)“ demgemaess den hoeherwertigen Teil, d.h. die ersten 8 Bit.

Wert:		H		N			
		15	...	8	7	...	1

Beispiele:

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
1000	21 00 F7	LD HL,0F700H	;Lade HL mit 0F70CH
1003	C3 2D F0	JMP 0F02DH	;Springe zur Adresse ;0F02DH
1006	CD B7 E1	CALL 0F1B7H	;Sprung ins Unterprogr.
1009	DD 46 3F	LD B,(IX+3FH)	
100C	FD 72 00	LD (IY+0),D	

4.1.4. 4-Byte-Befehle

In den 4-Byte-Befehlen sind im wesentlichen Kombinationen bereits bekannter Befehle mit einem oder zwei Signalbyte enthalten. Eine Uebersicht ueber diese Befehle ist der Anlage zu entnehmen. Zwei Beispiele sollen hier genuegen.

Beispiele:

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
1000	DD 21 00 00	LD IX,0	;Lade IX mit 0
1004	DD CB 0F 1E	RR (IX+0FH)	

Die im Anhang enthaltene Befehlsliste fuer den Mikroprozessor U 880 enthaelt uebersichtlich alle Befehlsschluesel hexadezimal kodiert mit Hinweisen fuer die Verwendung des Signalbytes bzw. der Verschiebung 'd' (siehe auch 'Indexierte Adressierung'). Diese Befehlsliste dient bei der manuellen Programmierung im Maschinenkode als rationelles Hilfsmittel.

4.2. Adressierung

4.2.1. Registeradressierung

Die Angabe von Registeroperanden (also von Registern des Notizblockspeichers im U 880) erfolgt implizit im Operations- Byte durch sogenannte Kurzadressen. Fuer die Adressierung von maximal acht allgemeinen Registern sind im OPC-Byte zweimal 3-Bit-Stellen (sowohl fuer das Quellregister als auch fuer das Zielregister) notwendig. Bei der Angabe der Kurzadressen fuer U880-Register gilt also:

Register Kurz-	A	B	C	D	E	H	L	(HL)
-------------------	---	---	---	---	---	---	---	------

adresse (binaer)	7	0	1	2	3	4	5	6
	111	000	001	010	011	100	101	110

Doppelregister (binaer)	BC	DE	HL	AF oder SP
	00	01	10	11

Die Angabe von Operanden, die sich im Hauptspeicher befinden, kann auf verschiedene Weise erfolgen. Der Zugriff auf eine bestimmte Speicherstelle (beim U 880 ist eine 16-Bit-Adresse erforderlich) erfolgt durch Bereit stellen der entsprechenden Adresse zu dem Zeitpunkt, wo der Maschinenbefehl diese benoetigt.

4.2.2. Direktwertadressierung

Der Zugriff zum Speicher erfolgt mittels der im Befehl komplett angegebenen Speicheradressen. Diese steht im mnemonischen Befehl immer in Klammern.

z. B.: Der unbekannte 8-Bit-Wert K soll mittels direkter Adressierung vom Speicherplatz mit der Adresse 3000H in das A-Register geholt werden. Danach soll diese Konstante auf den Speicherplatz mit der Adresse 3010H gebracht werden.

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
1000	3A 00 30	LD A, (3000H) ;A:=(3000)	
1003	32 10 30	LD (3010H), A ;(3010H) :=A=K	

4.2.3. Registerindirektadressierung

Bei der indirekten Adressierung erfolgt der Speicherzugriff durch Angabe eines Doppelregisters im Maschinenbefehl, wobei im Doppelregister die Adresse fuer den Speicherzugriff geladen sein muss (Registerpaare HL, BC, DE sind moeglich).

z. B.: Der unbekannte 8-Bit-Wert K soll wie im oben genannten Beispiel mittels indirekter Adressierung von Speicherplatz 3000H in den Speicherplatz 3010H umgespeichert werden. Zunaechst laedt man die Adresse des Speicherplatzes, von der der Wert K geholt werden soll, in das Registerpaar BC und die Zieladresse in das Registerpaar HL.

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
1000	01 00 30	LD BC, 3000H ;Quelladresse	
1003	21 10 30	LD HL, 3010H ;Zieladresse	
1006	0A	LD A, (BC) ;A:=(3000H)	
1007	77	LD (HL), A ;(3010H) :=A=K	

Anmerkung: Zur indirekten Adressierung wird gern das Doppel- register HL zur Adressenbereitstellung eingesetzt; man schreibt auch:

(HL)= M (englisch: Memory = Gedaechtnis, Speicher)

Dann wuerde die letzte Zeile des obigen Beispiels lauten:

1007	77	LD M,A	= LD (HL),A
------	----	--------	-------------

4.2.4. Indexierte Adressierung

Soll der Speicherzugriff mittels indexierter Adressierung erfolgen, so wird im Maschinenbefehl ein sogenanntes Indexregister (IX, IY) und eine Verschiebung 'd' als vorzeichenbehaftete Konstante angegeben. Die Adressenbildung fuer den Speicherzugriff erfolgt durch Summierung der im jeweiligen Indexregister enthaltenen Grundadresse und der Verschiebung 'd'. Die Verschiebung 'd' kann Werte von -128 bis +127 annehmen. Bei Verwendung einer negativen Verschiebung wird diese von der Grundadresse subtrahiert.

z. B.: Der 8-Bit-Wert K soll wie im oben genannten Beispiel mittels indexierter Adressierung umgeladen werden. Ins Indexregister IX wird die Adresse 3000H geladen.

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
1000	DD 21 00 30	LD IX,3000H	
1004	DD 7E 00	LD A,(IX+0)	;A:=(3000H),d=0
1007	DD 77 10	LD (IX+16),A	; (3010H):=A, ;da IX=3000H und d=10h=16

Die indexierte Adressierung wird verwendet, um einen einfachen Zugriff zu in Tabellenform gespeicherten Daten zu erhalten. Dazu wird der Anfangspunkt der Tabelle in das Indexregister geladen, die Verschiebung 'd' entspricht dann der konkreten Tabellenposition.

4.3. Maschinenbefehle und ihre Bedeutungen

Im folgenden Abschnitt werden die entsprechenden Befehlsguppen naeher erlaeutert und an Beispielen die Funktionsweise untermauert.

4.3.1. Ladebefehle

Bei den Ladebefehlen werden prinzipiell die Byte- und Doppelbyte-Ladebefehle unterschieden. Die Datenbewegung erfolgt stets nur zwischen Speicher und Prozessor bzw. innerhalb des Prozessors zwischen den Registern. Die Flage werden nicht beeinflusst (Ausnahmen bilden nur die Befehle LD A,I und LD A,R).

Allgemeiner Aufbau der Ladebefehle:

[MARKE:] LD Ziel , Quelle [;KOMMENTAR]

Die eingeklammerten Angaben sind wahlfrei, sie koennen vorhanden sein, muessen aber nicht.

Beispiele fuer Byte-Ladebefehle: (d.h. die transportierten Daten umfassen ein Byte)

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	3E 3A	LD A,3AH	;A: =3AH
1002	57	LD D,A	;D: =3AH
1003	46	LD B,(HL)	
1004	1A	LD A,(DE)	
1005	02	LD (BC),A	
1006	DD 70 00	LD (IX+0),B	;B wird auf ;IX+d adressierten Speicherplatz gela- ;den
1009	DD 4E 7F	LD C,(IX+127)	
100C	ED 57	LD A,I	;das Interruptre- ;gister I wird in A geladen, Stand ;von IFF 2 in das Flag P/V
100E	ED 5F	LD A,R	;das Refreshre- ;gister wird in das A-Register geladen

Beispiele fuer Doppelbyte-Ladebefehle (d. h. die transportierten Daten umfassen 2 Byte):

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	01 34 12	LD BC,1234H	;B:=12H, C:=34H
1003	2A 34 12	LD HL,(1234H)	
1006	ED 43 34 12	LD (1234H),BC	
100A	DD F9	LD SP,IX	

Es ist verstaendlich, dass Doppelbyte-Ladebefehle auf Grund des 8-Bit-Batenbusses nur byteweise abgearbeitet werden, wobei zunaechst das niederwertige und danach das hoherwertige Byte geladen wird.

Einen Sonderfall der Boppelbyte-Ladebefehle bilden die sogenannten Kelleroperationen, diese werden aber spaeter beschrieben.

4.3.2 Byte- und Doppelbyte-Zaehl-Befehle

Diese Befehlsgruppe dient dem Erniedrigen bzw. Erhöhen von Registerinhalten oder Speicherinhalten um jeweils den Wert 1.

Beispiele fuer Zaehlbefehle:

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	3C	INC A	;A:=A+1

1001	34	INC (HL)	; (HL) := (HL) + 1
1002	03	INC BC	; BC := BC + 1
1003	DD 23	INC IX	
1005	0D	DEC C	; C := C - 1
1006	DD 35 00	DEC (IX+0)	; (IX+0) := (IX+0) - 1
1009	DD 2B	DEC IX	; IX := IX - 1

Die Byte-Zaehlbefehle beeinflussen das Z-Flag. Ist das Resultat des Befehls im behandelten Byte identisch 0, so wird das Z-Flag auf „1“ gesetzt, sonst bleibt es „0“. Die Doppelbytezaehlbefehle beeinflussen keine Flags.

Beispiel: Laden von 3 Speicherstellen mit 00,01,02 ab Adresse 3000H

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	3E 03	LB A,3	; Anzahl Speicherpl.
1002	21 00 30	LD HL,3000H	; 1. Adresse laden
1005	75	M1: LD (HL),L	; Speicherpl. laden
1006	23	INC HL	; Adresse und Wert ; um 1 erhöhen
1007	BD	CMP L	; Vergleich L mit A
1008	20 FB	JRNZ M1-#	; Ruecksprung zu M1, ; wenn L noch nicht 3

4.3.3. Arithmetische Befehle

Beim U 880 ist nur die Addition und die Subtraktion von Bytes und Doppelbytes (16-Bit-Worte) möglich.

Beispiele fuer arithmetische Befehle:

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	80	ADD B	; A := A + B
1001	66 3E	ADD 3EH	; A := A + 3EH
1003	86	ADD (HL)	; A := A + (HL)
1004	88	ADC B	; A := A + B + CY
1005	CE 0F	ADC 0FH	; A := A + 0FH + CY
1007	92	SUB B	; A := A - D
1008	DD 9E 04	SBC (IX+4)	; A := A - (IX+4) - CY

Die arithmetischen Operationen laufen prinzipiell in folgender Form ab:

A := A + Operand s

Hierbei ist die Konstruktion „:=“ als „ergibt sich aus“ zu interpretieren: A ergibt sich aus A plus Operand s. Diese Befehlsgruppe beeinflusst das Flagregister vollständig. Die Wirkungsweise der

Flag-Bits laesst sich guenstig bei Zahlenbereichsueberschreitungen nach Ausfuehrung der Operationen zeigen:

Beispiel:

```

A:= -128
ADD B      ;(B=127, -128, -127)
B = 127    B = -128    B = -129

A alt     = 1000 0000  1000 0000  1000 0000
+s       = 0111 1111  1000 0000  1000 0001
-----
A alt+s = 1111 1111  10000 0000  10000 0001

CY-F lag
neu      = 0          1          1
Z neu    = 0          1          0
-----
A neu    = 1111 1111  0000 0000  0000 0001

```

Beim Ueberlauf wird das CY-Flag=1, d. h. das Ergebnis der Addition ist falsch.

Fuer die Doppelbytearithmetik gilt mit gewissen Besonderheiten das oben genannte.

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar

1000	09	ADD HL,BC	;HL:=HL+BC
1001	ED 7A	ADC HL,SP	;HL:=HL+SP+CY
1003	19	SBC HL,DE	
1004	DD 09	ADD IX,BC	

Falls bei der ADD-Operation ein Ueberlauf entsteht, wird das Carry-Flag gesetzt (auf „1“). Bei ADC und SBC wird das Flagregister vollstaendig neu bestimmt. Anwendungsgebiet dieser Befehlsguppe ist insbesondere die sogenannte Adressarithmetik, d. h. wenn mit Adressen gerechnet wird.

4.3.4. Vergleichsbefehle

Einen Sonderfall der Arithmetik-Befehle bilden die Vergleichsbefehle. Es wird eine Subtraktion des A-Registerinhaltes mit dem jeweiligen Operanden ausgefuehrt, allerdings werden im Ergebnis der Operation nur die Flags geaendert, der A-Register inhalt bleibt unveraendert.

Beispiele fuer Vergleichsbefehle:

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar

1000	B8	CMP B	;A-B=?
1001	FE 38	CMP 38H	;A-38H=?

1003	FD BE 05	CMP (IX+5)	;A- (IX+5)=?
------	----------	------------	--------------

Die Flagbeeinflussung funktioniert nach folgender Tabelle:

	Z	CY
ist A>s, dann ist A-s>0	0	0
ist A=s, dann ist A-s=0	1	0
ist A<s, dann ist A-s<0	0	1

(s ist der entsprechende Operand)

In der Praxis schliessen sich i.a. an Vergleichsbefehle entsprechende Verzweigungsoperationen oder bedingte Unterprogrammaufrufe in Abhaengigkeit vom Z- oder/und vom CY- Flag an (siehe unter 'Bedingte Sprungbefehle').

4.3.5. Logische Befehle

Die logischen Befehle des U 880 umfassen das UND, das ODER und das EXKLUSIV-ODER. Die Wirkungsweise wurde im Punkt 2.4 ausfuehrlich erlaeutert. Die logische Verknuepfung erfolgt stets mit dem A-Register und kann mit B, C, D, E, H, L, (HL), A, n, (IX+d) und (IY+d) erfolgen. Das Ergebnis der logischen Operation steht nach deren Ausfuehrung immer im A-Register. Nachfolgend einige Beispiele:

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	A0	AND B	;A:=A UND B
1001	AE	XOR (HL)	;A:=A XOR (HL)
1002	F6 55	OR 55H	;A:=A OR 55H
 Spezialfall:			
1004	AF	XOR A	;CY:=0, Z:=0, ;P:=1, A:=00H!!!

46

Das Flag-Register wird bei diesen Operationen neu bestimt:

- Carry-Flag ist stets 0
- Zero-Flag entsprechend dem A-Registerinhalt
- Sign-Flag entsprechend dem Bit 7 des A-Registers
- Paritaets-Flag entsprechend der Anzahl der 1-Bits des Ergebnisses (P=1, wenn die Anzahl der 1-Bits geradzahlig ist)

4.3.6. Spezielle arithmetische Hilfsoperationen

DAA ; Dezimalkorrektur bei BCD-Verarbeitung

```
CPL ; Komplementieren des A-Registers (Einerkomplement)
      A:=/A entspricht einer bitweisen Negation

NEG ; Negieren des A-Registers (Zweierkomplement>
      A:=-A entspricht A:=/A+1

CCF ; Komplementieren des Carry-Flags, CY:=/CY
SCF ; Setzen des Carry-Flags, CY:=1
```

Fuer eine effektive Verarbeitung von Dezimalzahlen koennen diese direkt durch Addition und Subtraktion verarbeitet werden. Dabei koennen, wie dem nachfolgenden Beispiel zu entnehmen ist, unkorrekte Ergebnisse auftreten (Pseudoergebnisse). Deshalb wurde der DAA-Befehl zur Erkennung von Pseudoergebnissen und zur anschliessenden Korrektur nach arithmetischen Operationen bereitgestellt. Der DAA- Befehl kann naoh folgenden Befehlen verwendet werden:

```
ADD, ADC, INC, SUB, SBC, DEC, NEG
```

Fuer die Funktion des DAA-Befehls uebernimmt das Carry-Flag CY fuer das hoeherwertige Halbbyte des A-Registers {H(A)} und das Half-Carry-Flag H fuer das niederwertige Halbbyte des A-Registers {N(A)} die Ueberwachungsfunktion, d. h. ein Uebertrag aus dem niederwertigen Halbbyte steht im H-Flag, der aus dem hoeherwertigen im CY-Flag. Ein Beispiel soll die Wirkungsweise des DAA-Befehls verdeutlichen: In jedem Halbbyte steht eine Dezimalzahl im zugelassenen Wertebereich von 0.. .9.

Die Korrektur nach Additionen erfolgt in der Form:

```
N(A) > 9 oder H = 1 ===> A:=A+06H
H(A) > 9 oder CY= 1 ===> A:=A+60H
```

Bei Subtraktionen erfolgt die Korrektur in folgender Form:(N-Flag = 1)

```
N(A) > 9 oder H = 1 ===> A:=A-06H
H(A) > 9 oder CY= 1 ===> A:=A-60H
```

Zahlenbeispiel: Addition zweier zweistelliger Dezimalzahlen

```
>>> A:=99, B:=39, A:=A+B ?

      A: 1001 1001 = 99      99
      B: 0011 1001 = 39      +39
-----
A:=A+B: 1101 0010 = D2 falsch !!
CY=0 H=1!

DAA: +06H 0000 0110 = 38
+60H 0110 0000 = 60
-----
      A: 0011 1000 = 38
      CY=1 H=0          = 138
```

Ergebnis: Es entsteht eine dreistellige BCD-Zahl, die sich zu zwei Stellen aus dem A-Registerinhalt und als dritte Stelle aus dem Carry-Bit (CY=1) ergibt: (CY, H(A), N(A)) = (138)

Auf die anderen Hilfsoperationen soll hier nicht weiter eingegangen werden. Ihre Bezeichnung erlaeutert die Funktion genuegend.

4.3.7. Befehle zur Bit-Manipulation

Diese Befehlsgruppe erlaubt den Einzelbit-Test, das definierte Setzen bzw. Ruecksetzen ausgewaehler Bits von Registern des Prozessors oder der durch den Inhalt der Register HL, IX und IY adressierten Speicherplaetze.

Der Aufbau und die Funktion eines Bit-Test-Befehls laesst sich wie folgt allgemein beschreiben:

```
BIT i,s; Bit-Test-Operation, Testergebnis ist ueber
          Z-Flag auswertbar; Z:=1, wenn das Bit i des
          Registers 's' = 0 ist,
          Z:=0, wenn das Bit i = 1 ist
          0 <= i <= 7
Operanden 's' = A, B, C, D, E H, L, (HL), (IX+d), (IY+d)
```

Befehle zum Ruecksetzen einzelner Bits haben den Aufbau 'RES i,s' und Befehle zum Setzen 'SET i,s'. Sie beeinflussen keine Flags. Mit dem Befehl 'RES 7,A' wird das Bit 7 des A-Regiter auf den Wert 0 gesetzt, mit 'SET 4,B' das Bit 4 auf den Wert 1.

4.3.8 Verschiebebefehle

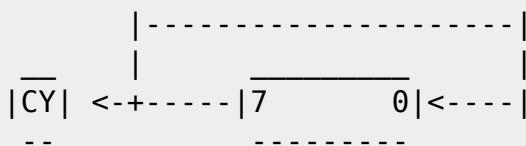
Mit den Verschiebebefehlen erfolgt im entsprechenden Register entweder eine Rechts- oder eine Linksverschiebung um eine Dualstelle, d. h. um ein Bit. Die Besonderheiten der verschiedenen Verschiebebefehle gehen aus den Darstellungen der einzelnen Befehle hervor.

Fuer alle Operanden 's' gilt:

```
s = A, B, C, D, E, H, L, (HL), (IX+d), (IY+d)
```

Linksverschieben um eine Dualstelle

```
RLC s ; Linksverschieben mit Setzen des Carry-Flag's
```



```
RL s      ; Linksverschieben ueber das Carry-Flag
```



|<----|CY| <-----|7 0|<----|
-- -----

SLA s ; Linksverschieben durch Carry-Flag

|CY| <-----|7 0|<----0
-- -----

RLCA ; wie RLC A, aber ausser dem Carry-Flag wird das Flagregister nicht beeinflusst.

RLA; ; wie RL A, aber ausser dem Carry-Flag wird das Flagregister nicht beeinflusst.

Rechtsverschiebung um eine flualstelle

RRC s ; Rechtsverschiebung mit Setzen des Carry-Flags

|-----|
|
|----->|7 0|-----+-----|CY|

RR s ; Rechtsverschiebung ueber das Carry-Flag

|-----|
|
|----->|7 0|----->|CY|--->|

SRA s ; Rechtsverschieben mit Setzen des Carry-Flags
(arithmetische Rechtsverschiebung)

----->|7 0|----->|CY|

SRL s ; Rechtsverschieben mit Setzen des Carry-Flags
(logische Rechtsverschiebung)

0----->|7 0|----->|CY|

RRCA ; wie RRC A, ausser Carry wird aber das Flagregister nicht beeinflusst.

RRA ; wie RR A, ausser Carry wird aber das Flag-

register nicht beeinflusst.

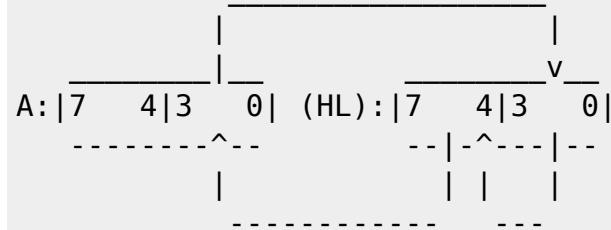
Beispiel: Ein beliebiger Inhalt des A-Registers soll nach rechts verschoben werden, bis Bit 0 des A-Registers = 1 ist. Wenn das A-Register gelöscht war, sollen keine Verschiebungen stattfinden.

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	B0	OR A	;Z = 1, wenn A = 0 ;ist
1001	28 0D	JRZ END-#	;Abbruch des ;Programms, wenn A = 0
1003	CB 3F	M1: SRL A	;Rechtsverschiebung ;durch CY
1005	30 FC	JRNC M1-#	;Ruecksprung zu M1 ;wenn CY=0 ist, also das herausge- ;schobene Bit eine 0 enthielt
1007	CB 17	RL A	;wenn Bit 1, ;muss es aus CY wieder in das A-Regi- ;ster zurueck
...			
1010	76	END: HALT	

Mit einer Verschiebung lässt sich z. B. ein Steuerbit aus dem Bit 0 oder Bit 7 ins CY-Flag schieben und abtesten, ohne die anderen Bits zu zerstören. Weitere Anwendungsmöglichkeiten ergeben sich für die Arithmetik. Beispielsweise lässt sich der SRA-Befehl als Division durch 2 oder der SLA-Befehl als Multiplikation mit 2 einsetzen.

Ein Sonderfall der Verschiebungsoperationen ist die Verschiebung um vier Dualstellen. Linksverschiebung um vier Dualstellen

RLD ; Der Befehl wirkt zwischen A-Register und dem durch HL indirekt adressierten Speicheroperanden.

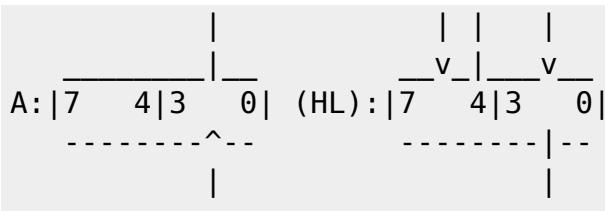


Zahlenbeispiel:

A: 3F	A: 33
==> RLD ==>	
(HL): 3C	(HL): CF

Rechtsverschiebung um vier Dualstellen

RRD ; der Befehl wirkt ebenfalls nur zwischen A und (HL)



4.3.9 Sprungbefehle

Grundsätzlich werden bedingte und unbedingte Sprünges unterschieden.

- **Unbedingte Spruenge:**

Bei Erkennen des Sprungbefehls wird vom Prozessor der Befehlszaehler entweder mit der im Adressteil des Befehl angegebenen Sprungadresse geladen (absolute Sprungadresse) oder der Befehlszaehler wird um eine Konstante e veraendert (relative Sprungweite). Die Konstante e wird im Befehl mit angegeben und liegt im Wertebereich von $-128 \leq e \leq 127$. Die Angabe der absoluten Sprungadresse kann indirekt oder indiziert erfolgen. Relative Sprungbefehle bzw. indirekt adressierte Spruenge benoetigen weniger Speicherraum, sind aber bei manueller Programmierung ohne Assembler schwer zu beherrschen.

Allgemein:

JMP adr ; Befehlszaehler PC nimmt den Wert 'adr' an.
JR e ; Befehlszaehler PC wird um den Wert e veraendert.
PC:=PC+e (Vorwaerts- und Rueckwaertsspruenge
sind moeglich)
JMP (xx) ; Befehlszaehler PC nimmt den Wert an, der im
Registerpaar xx enthalten ist.
Registerpaare 'xx' = HL, IX, IY

Die Berechnung der Sprungweite ist mit entsprechender Sorgfalt durchzuführen.

Die Sprungweite ist eine Differenz von Adressen: Zieladresse minus die Adresse des Befehls, der dem Sprungbefehl folgt. Dabei ist zu beachten, dass ein Relativsprungbefehl immer 2 Byte lang ist. Von der CPU wird prinzipiell nach dem Lesen des Befehls der PC auf den Beginn des physisch naechsten, abzuarbeitenden Befehls gestellt, es sei denn, bei der Abarbeitung des eben gelesenen Befehls stellt sich heraus, dass der PC geaendert werden muss (bedingter Sprung). Relativspruenge beziehen sich dann dabei auf die Adresse des nachfolgenden Befehls. Dieser Umstand ist bei der Sprungweitenberechnung unbedingt zu beachten.

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
1000	21 00 10	LD HL,1000H	;Zaehler laden
1003	75	M1: LD M,L	
1004	2C	INC L	
1005	20 FC	JRNZ M1-#	
1007	24	INC H	
...			;Programmfort-
...			;setzung

Sprungweitenberechnung fuer den Sprungbefehl auf PC = 1005H:

```

Zieladresse: 1003H
Absprungadresse: - 1007H
-----
Differenz: 0FFFCH

```

Es wird nur das niederwertige Byte der Differenz verwendet, also in diesem Falle 0FCH. Man erkennt ausserdem noch folgendes:

Der Betrag der Sprungweite ist groesser 7FH (Bit 7 = 1), das heisst, dass rückwärts gesprungen werden muss. Rückwärts in dem Sinne, dass der PC um den Absolutbetrag der Sprungweite 's' vermindert wird. Die Sprungweite 's' ist eine vorzeichenbehaftete Konstante.

- **Bedingte Spruenge:**

Bedingte Spruenge beziehen sich auf den Zustand der durch vorangegangene Operationen entsprechend veränderten Flags. Auch hier gibt es die Möglichkeit der absoluten und relativen Sprungmarkenangabe. Der Befehlszaehler wird wie bereits oben genannt verändert.

```

JPcc adr ; wenn die Bedingung 'cc' erfüllt ist, nimmt
           der PC den Wert 'adr' an, PC:=adr

cc kann sein: C wenn Carry gesetzt C=1 ==> JPC adr
               NC wenn No Carry " C=0 ==> JPNZ adr
               Z wenn Zero " Z=1 ==> JPZ adr
               NZ wenn No Zero " Z=0 ==> JPNZ adr
               P wenn Plus " S=0 ==> JPP adr
               M wenn Minus " S=1 ==> JPM adr
               P0 wenn No Parity " P=0 ==> JPPO adr
               PE wenn Parity " P=1 ==> JPPE adr

JRcc ; wenn die Bedingung 'cc' erfüllt ist, wird der
       PC um den Wert 'e' verändert (PC:=PC+e)

cc = C , ==> JRC e
      NC, ==> JRNC e
      Z , ==> JRZ e
      NZ, ==> JRNZ e

```

Ein Sonderbefehl ist der Zyklusbefehl mit relativer Adressierung.

```

DJNZ e ;Das B-Register wird dekrementiert (um 1 vermindert).
           Solange dessen Inhalt grösser Null ist, erfolgt
           der relative Sprung (PC:=PC+e), sonst wird der
           diesem Befehl folgende aufgerufen.

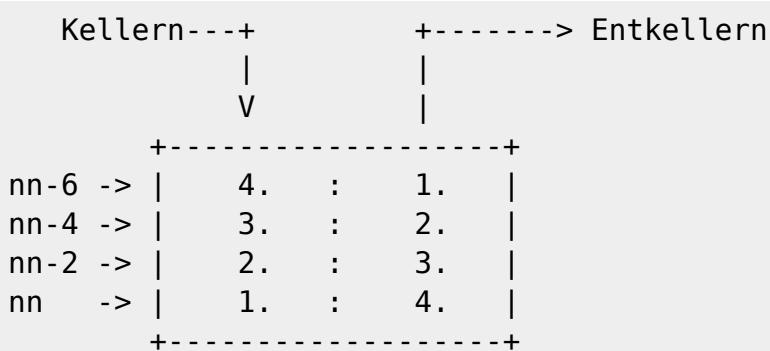
```

Befehls-zaehler	Maschinen-kode	Quellkode	Kommentar
1000	AF	TIME: XOR A	;A:=00H
1001	47	LD B,A	;B:=00H

1002	10 FE	DJNZ 2 ;B:=B-1, B=0 ? ;Ruecksprung zum Befehl DJNZ, ;also um 2 Byte zurueck
1004	C9	RET ;B:=0, Zeit- ;schleife abgelaufen

4.3.10. Kelleroperationen

Die Kelleroperationen sind eine spezielle Gruppe von Transportoperationen. Die Inhalte der Doppelregister werden in einen Speicherbereich gebracht oder von dort geholt, der durch ein spezielles Register (Stackpointer) indirekt adressiert wird. Beim U 880 ist der Kellerspeicherbereich im gesamten Adresebereich sowohl von der Lage als auch von der Groesse frei waehlbar. Allerdings kann nur ein RAM verwendet werden. Zu Beginn eines Programmes muss der Stackpointer (SP) festgelegt werden. Das geschieht mit dem Ladebefehl 'LD SP,nn'. Dieser Zeiger ist also eine Adresse und damit maximal 16 Bit lang. Sie stellt die Anfangsadresse (den Kontrollboden) des gewuenschten Kellerspeicherbereiches dar.



Die Anwendung der Kelleroperationen liegt vor allem im Retten von Doppelregistern und anschliessendem „Zurueckholen“ aus dem Keller zwecks Weiterverwendung in anderen Programmteilen. Das heisst, die geretteten Register koennen bei der Abarbeitung eines Programmteiles anders verwendet werden, denn ihre Inhalte wurden im Keller „sichergestellt“.

Auf Grund des 8-Bit-Datenbusses wird deutlich, dass eine Kelleroperation immer in zwei Schritten ablaeuft. Beim Kellern wird zuerst der Stackpointer dekrementiert, das hoeher wertige Byte gekellert, der SP wieder dekrementiert und dann das niederwertige Byte in den Keller gebracht. Das Entkellern erfolgt derart, dass zuerst das niederwertige Byte gelesen und der SP inkrementiert wird. Anschliessend wird das hoeherwertige Byte gelesen und der SP erneut inkrementiert. Nach Kellern und anschliessendem Entkellern zeigt der Stackpointer wieder auf den gleichen Speicherplatz.

Der Kellerbereich wird auch noch von Unterprogrammspruengen und der Interruptorganisation benoetigt, um die erforderlichen Rueckkehradressen aufzubewahren und bereitzustellen.

Kellern:	PUSH ss ;ss= BC, DE, AF, HL, IX, IY
Entkellern:	POP ss ;ss= BC, DE, AF, HL, IX, IY

Beispiel:

Retten der Register BC, DB, AF und HL in einem Unterprogramm, da diese Register im Unterprogramm benoetigt werden und danach ihre alten Inhalte wieder erhalten sollen.

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	31 00 00	LD SP,0	;Kellerzeiger ;laden
1003	CD F1 10	CALL UP1	;Unterprogr.-ruf ;PC wird gekellert: (FFFFH):=H(PC)=10h ; (FFFFBH):=N(PC)=06H ;SP: =FFFEH
1006	...		;Programmfortsetzung nach der Rueckkehr ;aus dem Unterprogrararn ;Unterprogramm UP1
10F1	C5	UP1: PUSH BC	;SP:=FFFCH (FFFCH):=B (FFFCH):=C
10F2	D5	PUSH DE	;SP=0FFFFAH (FFFFBH):=D (FFFFAH):=E
... ;Unterprogramm			
1107	D1	POP DE	;SP:=FFFCH
1108	C1	POP BC	;SP:=FFFEH
1109	C9	RET	;Ruecksprung zur ;Adresse, die jetzt im Keller oben ;an steht, in diesem Falle 1006H ;SP:=0000H

Man erkennt, dass das „Zurueckholen“ in genau umgekehrter Reihenfolge erfolgen muss wie das „Retten“. Die Ursache liegt darin begruendet, dass der zuletzt gerettete Wert zuerst wieder zurueckgeholt wird und demzufolge der zuerst gerettete Wert als letzter im Stack verfuegbar ist. Im Keller werden also alle geretteten Werte „aufeinandergestapelt“ und von diesem Stapel in umgekehrter Reihenfolge wieder herausgeholt.

4.3.11. Unterprogrammoperationen

Unterprogramme sind Programmteile, die sich bei der Abarbeitung eines Programmes oft wiederholen. Um unnoetige Programmlaengen zu vermeiden, werden solche Teile nur einmal ins Programm eingefuegt und bei Bedarf als UP aufgerufen. Das heisst: Das Hauptprogramm wird an diesen Stellen verlassen, das Unterprogramm abgearbeitet und dann das Hauptprogramm mit dem Befehl fortgesetzt, der der Aufrufstelle folgt.

Der Aufruf von Unterprogrammen kann sowohl unbedingt als auch bedingt in Abhaengigkeit vom Flagregister erfolgen. Im wesentlichen ist mit dem Unterprogrammaufruf die definierte Aenderung des Befehlszaehlers aehnlich den Sprungbefehlen verbunden, allerdings muss bei Rueckkehr aus dem Unterprogramm der Befehlszaehler PC die Adresse des Befehls enthalten, der als unmittelbarer Nachfolger des Unterprogrammaufrufes gilt, um genau an dieser Stelle im Programm weiterarbeiten zu koennen. Dies wird realisiert, indem vor dem Sprung ins Unterprogramm die alte PCAdresse, die auf den folgenden Befehl zeigt, gekellert wird und erst dann der Befehlszaehler PC die Unterprogrammadresse erhaelt. Bei Rueckkehr aus dem Unterprograrnin wird diese im Keller gesicherte Adresse wieder in den Befehlszaehler geladen. Das erledigt der Prozessor allein durch den

Befehl 'RET'.

CALL adr ;Unterprogrammaufruf, es wird die Adresse des CALL-Befehls +3 in den Keller gebracht (also der nachher notwendige PC-Stand), der PC selbst nimmt den Wert adr an (16-Bit-Adresse). Der Stackpointer wird um 2 erniedrigt.

RET ;Unterprogrammrueckkehr, aus dem Keller wird die sichergestellte Adresse in den Befehlszaehler PC geholt, das Hauptprogramm kann weitergehen; der SP wird wieder um 2 erhoeht.

CAcc adr ;bedingter Unterprogrammaufruf, wenn die Bedingung cc erfüllt ist, sonst nachfolgender Befehl.

Rcc ;bedingte Unterprogrammrueckkehr, wenn die Bedingung cc erfüllt ist, sonst nachfolgender Befehl.

Mögliche Bedingungen: cc= NZ, Z, C, NC, P, M, PO, PE

Die Bedingungen der Unterprogrammrufe sind die gleichen wie bei den bedingten Sprungbefehlen.

Einen Sonderfall des Unterprogrammrufes bilden die Restart-Befehle. Hier entfällt die Angabe einer 2-Byte Sprungadresse. Es erfolgen Sprünge zu festen Adressen (0000H, 0008H, 0010H, 0018H, 0020H, 0028H, 0030H, 0038H).

RST hh ;Unterprogrammruf, der aktuelle PC des RST-Befehle (konkret der PC-Stand nach dem RST-Befehl) wird gekellert. Der PC nimmt den Wert 00hhH an.
hh=0H, 8H, 10H, ..., 30H, 38H

Beispiel zur Unterprogrammtechnik:

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar
<hr/>			
1000	3E FF	START: LD A,0FFH	;Start des Haupt- programms
1002	77	LD (HL),A	
...			
100E	CD 34 13	CALL UP1	;1. Unterprogramm- ;ruf ;UP1 beginnt bei ;Adr.1334H
1012	23	INC HL	;Fortsetzung des ;Hauptprogramms
1013	7E	LD A,(HL)	
...			
103F	88	ADC B	

```

...
125E    CD 34 13    CALL UP1      ;2. Unterprogramm-
;ruf
1261    23          INC HL       ;Fortsetzung des
;Hauptprogrammes
...
126A
126B    DD CB 00 DE    SET 3,(IX+0)
...
1333    76          HALT
1334    C5          UP1: PUSH BC   ;Beginn des UP
1335    CB 4F        BIT 1, A
...
1353    C1          POP BC
1354    C9          RET          ;Rueckkehr ins
;Hauptprogramm

```

<note tip>Hinweis: Es ist unbedingt zu beachten, dass im Unterprogramm die Anzahl der PUSH-Befehle identisch der Anzahl der POP-Befehle sein muss, da sonst bei der Entkellerung bei Unterprogrammruckkehr ein falscher Wert in den Befehlszaehler kommt und Programm undefiniert und nicht ab der Aufrufstelle weiterlaeuft. </note> Einde Verschachtelung mehrerer Unterprogramme (ein UP ruft ein weiteres UP auf) ist moeglich, die Anzahl der Schachtelungen ist theoretisch unbegrenzt.

4.3.12 Ein- und Ausgabebefehle

Wie bereits erwähnt, sind beim U 880 maximal 256 Ein- und Ausgabekanäle (Peripherieadressen) adressierbar. Zur Adressierung bei Ein- und Ausgaben wird der niederwertige Teil des Adressbusses verwendet. Im Befehl selbst wird die Geräteadresse (Kanaladresse) entweder direkt ausgegeben oder indirekt über das C-Register adressiert. Bei direkter Kanaladresse erfolgt der Datentransport immer zwischen dem A-Register und der Peripherie, bei indirekter Kanaladresse (C-Register muss vorher mit der Kanaladresse geladen werden) kann der Datentransport zwischen einem der Register A, B, C, D, E, H, L, und der Peripherie erfolgen.

```

IN n      ;Eingabe des Kanals n in das A-Register, A:=(n)
IN r      ;Eingabe des Kanals, dessen Adresse im C-Register
          ;enthaltet ist, nach dem Register 'r'.
OUT n     ;Ausgabe des A-Registers nach Kanal 'n', (n):=A
OUT r     ;Ausgabe des Registers 'r' nach dem Kanal, dessen
          ;Adresse im C-Register enthalten ist.

```

Register 'r' = A, B, C, D, E, H, L

Einen Sonderfall stellt der Eingabebebefehl 'INF' dar. Der Inhalt des von Register C adressierten Kanals wird gelesen und danach entsprechend die Flags gesetzt.

Beispiel: Das Ausgaberegister mit der Adresse 10H soll definiert mit 00, 01 und 02 geladen werden.

Befehls-zaehler	Maschinen-kode	Quellkode	Kommentar
-----------------	----------------	-----------	-----------

```

1000  0E 10      LD  C,10H    ;C:=10H Kanaladres-
                  ;se des Registers
1002  A8          XOR A      ;A:=00H
1003  ED 79      OUT A      ;(C):=00H
1005  3C          INC A      ;A:=A+1 = 01H
1006  ED 79      OUT A      ;(C):=01H
1008  3C          INC A      ;A:=A+1 = 02H
1009  ED 79      OUT A      ;(C):=02H
...
1178  76          END: HALT

```

4.3.13. Gruppenoperationen fuer Lade-, Vergleichs- und Ein-/Ausgabe-Befehle

Gruppenoperationen in diesem Sinne sind hardwaremaessig im Prozessor U 880 installierte Befehlsablaeufe, die vom Programmierer lediglich die Generierung bestimmter Register als Parameter verlangen. Diese Befehle vermeiden nicht nur das umstaendliche Programmieren mit einzelnen Befehlen, sondern fuehren besonders zur Programmbeschleunigung und Einsparung von Programmspeicherplaetzen.

- **Einfache Gruppenoperationen**

```

LDI  ;inkrementierendes Laden
      - die Zieladresse ist in DE zu laden
      - die Quelladresse ist in HL zu laden
      - die Blocklaenge in BC (=Anzahl der im Speicher auf
        einanderfolgenden 'zu transportierenden Byte's).
      Befehlsablauf: (DE):=(HL)
                    DB:=DE+1
                    HL:=HL+1
                    BC:=BC-1
                    P/V=0 bei BC-1=0
                    1 bei BC-1<>0

LDD  ;dekrementierendes Laden
      wie LDI, nur DE:=DE-1 und HL:=HL-1

CPI  ;inkrementierendes Vergleichen (Suchbefehl)
      - die Anfangsadresse ist in HL zu laden
      - die Blocklaenge ist in BC zu laden
      Befehlsausfuehrung: A-(HL)=?
                    HL:=HL+1
                    BC:=BC-1
                    Z=1 bei A=(HL)
                    0 bei A<>(HL)
                    P/V=0 bei BC-1=0
                    1 bei BC-1<>0

CPD  ;dekrementierendes Vergleichen

```

```

        wie CPI, nur HL:=HL-1

INI ; inkrementierende Eingabe
- Zieladresse ist in HL zu laden
- Kanaladresse ist in C zu laden
- Blocklaenge in B (max. 256 Byte)
Befehlsausfuehrung: (HL):=(C)
        HL:=HL+1
        B:=B-1
        Z=1 bei B=0
        0 bei B<>0
        58

IND ; dekrementierende Eingabe
        wie INI, nur HL:=HL-1

OUTI ; inkrementierende Ausgabe
- Zieladresse ist in C zu laden
- Kanaladresse ist in Hl zu laden
- Blocklaenge in B
Befehlsausfuehrung: (C):=(HL)
        HL:=HL+1
        B:=B-1
        Z=1 bei B=0
        0 bei B<>0

OUTD ; dekrementierende Ausgabe
        wie OUTI, nur HL:=HL-1

```

Bei den einfachen Gruppenoperationen kann der Programmierer gezielt die Flags testen und entsprechende Rueckspruenge bzw. die weitere Programmbearbeitung fordern.

Als moegliche Anwendungen ergeben sich:

```

LDI, LDD zum Blocktransport
CPI, CPD zur Byte- oder Blocksuche
INI, IND Blockeingabe
OUTI, OUTD Blockausgabe

```

Die Blocklaenge ist dabei in BC bzw. B anzugeben.

- **Repetierende Gruppenoperationen** (sich automatisch wiederholende Gruppenoperationen)
 Diese Befehle basieren auf den einfachen Gruppenoperationen. Es werden lediglich die Testung der Flags und entsprechende Rueckspruenge zur Wiederholung des Befehls automatisch ausgefuehrt. Allerdings ist bei den Ein- und Ausgabegruppenoperationen zu beachten, dass die peripheren Geraete eine gleiche Verarbeitungsgeschwindigkeit haben muessen wie der Prozessor, oder hardwaremaessig ueber die WAIT-Leitung an der CPU eine Angleichung der Verarbeitungsgeschwindigkeit erfolgen muss.

```

LDIR ; wie LDI, Befehl wird wiederholt bis BC:=00H
LDDR ; wie LDD, Befehl wird wiederholt bis BC:=00H
OPIR ; wie CPI, Befehl wird wiederholt bis BC:=00H oder A=(HL)

```

```
CPDR ; wie CPD, wird wiederholt bis BC:=00H oder A=(HL)
INIR ; wieINI, wird wiederholt bis B:=0
INDR ; wie IND, wird wiederholt tis B:=0
OTIR ; wie OVIL, wird wiederholt bis B:=0
OTDR ; wie OUTD, wird wiederholt bis B:=0
```

Beispiel: Ein Speicherbereich von Adresse 0D00H bis Adresse 0FFFH soll definiert mit „0E3H“ geladen werden.

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar

1000	21 00 0D	LD HL, 0D00H	;Quelladresse
1003	3E E3	LD A, 0E3H	
1005	77	LD (HL),A	; (HL):=0E3H, ;1. Speicherplatz geladen
1006	11 01 0D	LD DE,0D01H	;1. Zieladresse
1009	01 FE 02	LD BC,2FEH	;Blocklaenge -1 ;da ein byte schon geladen wurde -
1000	ED B0	LDIR	;Befehl bewirkt ;das sogenannte Durchschleifen des Wer- ;tes '0E3H' bis zur Adresse 0FFFH

4.3.14. Austauschbefehle

```
EXAF ; Wechsel des Doppelregisters AF gegen AF'
EXX ; Wechsel des Doppelregisteratzes:
      BC gegen BC'
      DE gegen DE'
      HL gegen HL'
```

Angewendet wird der Registerwechsel beispielsweise zur Rettung bei Interrupt oder Unterprogrammaufruf, da diese Variante schneller ist als das Kellern bzw. Entkellern der Register.

```
EX DE, HL ; Tausch der Doppelregisterinhalte
      E-->L und L-->E
      D-->H und H-->D

EX (SP), xx; xx=HL, IX, IY
      Tausch der jeweils obenanstehenden Stackinhalte
      gegen die Inhalte der Doppelregister xx.
      (SP) gegen L, N(IX) oder N(IY)
      (SP+1) gegen H, H(IX) oder K(IY)
```

Beispiel:

Befehls- zaehler	Maschinen- kode	Quellkode	Kommentar

1000	08	INT1: EXAF	;Register- wechsel, da im Interruptprogramm ein Grossteil der Register benoetigt wird
1001	D9	EXX	
1002	3E E3	LD A,3FH	
1004	...		
101B	D3 04	OUT 04	
101D	D9	EXX	
101E	08	EXAF	
101F	FB	EI	
1020	ED 4D	RETI	

4.3.15. CPU-Steuerbefehle

NOP ; Es wird keine Operation ausgefuehrt, nur der Befehlszaehler um ein Byte weitergestellt.

HALT ; Prozessor fuehrt intern NOP-Operationen zur Aufrechterhaltung des Refresh-Zyklus durch.
Der Befehlszaehler erhaelt die Adresse des nachfolgenden Befehls. Dieser Befehl wird aber erst nach der vollstaendigen Ausfuehrung einer Interruptroutine ausgefuehrt. Eine Fortsetzung ist auch mit Reset moeglich.

From:

<https://hc-ddr.hucki.net/wiki/> - Homecomputer DDR

Permanent link:

https://hc-ddr.hucki.net/wiki/doku.php/z1013/handbuecher/handbuch_1?rev=1279802478

Last update: 2010/07/21 22:00

