

6 Digital -und Mikroprozessortechnik	
Semester	2
Dauer (Semester)	einsemestrig
Credit Points	5
Pflicht/ Wahlpflicht	Pflicht
Häufigkeit des Angebotes/ Verwendbarkeit	Jedes Semester nach Bedarf der Partner-Hochschulen / Online-Bachelorstudiengang Regenerative Energien
Modulverantwortliche(r)	Prof. Dr. Dirk Rabe
Lerngebiet	Grundlagen der Informationstechnik
Teilnahmevoraussetzungen	Erfolgreicher Abschluss des Moduls Programmierung I wird empfohlen
Lernergebnisse	<p>Die Studierenden</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• erfassen zeit- und wertkontinuierliche Signale als zeit- und wertdiskrete digitale Signale, um diese in weitergehenden digitalen Schaltungen und Rechnerarchitekturen weiter zu verarbeiten.</li> <li>• analysieren einfache digitale Schaltnetze und Schaltwerke manuell (Schaltfunktionen aus gegebener Schaltungsanordnung extrahieren). Umgekehrt sind Sie auch in der Lage für einfache digitale Aufgabenstellungen Schaltnetze und Schaltwerke zu synthetisieren.</li> <li>• benennen unterschiedliche Realisierungsalternativen von arithmetischen Einheiten (ALU – Arithmetic Logic Units) exemplarisch für Addiererarchitekturen. Sie beurteilen hierfür, welche Addiereralternative bei unterschiedlichen Rahmenbedingungen (insbesondere minimale Schaltzeiten und Schaltungskomplexität (Anzahl benötigte Gatter)), geeignet sind.</li> <li>• wählen geeignete standardisierte Kommunikationsprotokolle zur Kommunikation zwischen verschiedenen Komponenten digitaler Schaltungen für spezifische Aufgabenstellungen aus. Sie sind in der Lage exemplarische Protokolle technisch zu realisieren (z.B. durch software-technische Realisierungen) und Übertragungen aus Signalverläufen zu analysieren.</li> <li>• erstellen Pseudozufallszahlen-Generatoren durch rückgekoppelte Schieberegister (PRNG – Pseudo Random Number Generator) und sind idealerweise in der Lage, mathematische Methoden (Polynomdivision Modulo 2) anzuwenden, um das Verhalten von Galois-LFSRs (LFSR – Linear Feedback Shift Register) zu analysieren.</li> <li>• wählen geeignete Methoden zur Erkennung von Fehlern bei Übertragungsprotokollen aus (Fehler-Detektion bei Übertragungsprotokollen).</li> </ul>

	<ul style="list-style-type: none"> <li>• benennen unterschiedliche Halbleiterspeicher (SRAM, DRAM, ROM, (E)(E)PROM, Flash) und deren Charakteristika. Sie wählen ferner geeignete Speicher für eine Rechnerarchitektur aus.</li> <li>• nennen die unterschiedlichen Komponenten eines Mikrocontrollers (Prozessor, Speicher, IO, Kommunikationspfade) und demonstrieren den Ablauf bei der Befehlsabarbeitung. Sie bewerten ferner Aspekte für Architekturen (z.B. Harvard und von Neumann).</li> </ul>
Prüfungsvorleistung	Einsendeaufgabe, Teilnahme Präsenzübung
Medien-/ Lernform	Multimedial aufbereitetes Online-Studienmodul zum Selbststudium mit zeitlich parallel laufender Online-Betreuung (E-Mail, Foren, Chat, Webkonferenzen, Einsendeaufgaben u. a.) sowie Präsenzphase
Arbeitsaufwand	Selbststudium: ca. 139 h Präsenzteilnahme: ca. 9 h Prüfung: 120 Minuten
Präsenzart	erfordert physische Anwesenheit
Präsenzinhalte	Laborversuche
Prüfungsform	Klausur (120 min.)
Literatur	Lipp, Hans Martin; Becker, Jürgen (2010): Grundlagen der Digitaltechnik. 7., überarb. Aufl. München: De Gruyter Oldenbourg. Patterson, David A.; Hennessy, John L. (2016): Rechnerorganisation und Rechnerentwurf. 5. Auflage. Berlin, Boston: De Gruyter Oldenbourg. Rabaey, Jan M.; Chandrakasan, Anantha P.; Nikolić, Borivoje (2003): Digital integrated circuits. 2. ed. Upper Saddle River, NJ: Prentice Hall. Woitowitz, Roland; Urbanski, Klaus; Gehrke, Winfried (2012): Digitaltechnik. 6., bearb. Aufl. Berlin, Heidelberg: Springer.
weitere Hinweise	Dieses Modul wird auf Deutsch angeboten

Studieninhalte
<p><b>Zeit- und Wertdiskretisierung von Signalen</b> Binäre wertdiskrete Darstellungsmethoden (z.B. Graycode, Dualcode, Zweierkomplementdarstellung); Nyquist-Kriterium</p> <p><b>Digitale Schaltnetze und Schaltwerke</b> Funktion von Standardgattern und Schaltungen; 2-stufige Logikminimierung; sequentielle (speichernde) Standardgatter; Automaten: Entwurf und Verhalten von Moore- und Mealy-Automaten</p> <p><b>Arithmetische Einheiten</b> Aufbau eines Volladdierers; Aufbau eines Carry-Ripple-Addiere; Vergleich mit einer kombinatorischen Minimierungslösung für einen N-Bit-Addierer (z.B. N=4); Carry-Select-Addierer; Carry-Lookahead-Addierer; Erweiterung der Addierer-Architekturen zu Subtrahierer-Architekturen; Bewertungskriterien für unterschiedliche Architekturen; Sequentieller Addierer; Ausblick für Multiplizierer-Architekturen</p>

**Kommunikationsprotokolle**

Gründe für die Verwendung standardisierter Protokolle; Serielle/parallele Datenübertragungsprotokolle; Begrifflichkeiten: Master, Slave, Sender, Empfänger, Acknowledge, ...; Beispiele serieller Datenübertragungsprotokolle: I2C, V24

**Rückgekoppelte Schieberegister**

Hardware-Aufbau Fibonacci- und Galois-LFSRs (Linear Feedback Shift-Register); Angabe des Rückkopplungspolynoms und Erstellung der Gatterschaltung für ein gegebenes Rückkopplungspolynom; Periodizität von unterschiedlichen Rückkopplungspolynomen; Modulo-2 Rechenoperationen; Modulo-2 Polynomdivision als mathematische Modell zur Berechnung von Registerinhalten eines Galois-PRNGs zu beliebigen Zeitpunkten

**Fehlererkennung in Übertragungsprotokollen**

Parity-Bit (odd/even parity); Fehlererkennungswahrscheinlichkeiten; Erhöhung der Fehlererkennungswahrscheinlich durch Signaturregister; Berechnung von Signature

**Halbleiterspeicher**

Notwendigkeit von Speichern; Unterscheidungskriterien von Halbleiterspeichern; unterschiedliche Speicherarchitekturen zur Erfüllung der Unterscheidungskriterien

**Mikrocontroller**

Aufbau einer beispielhaften Rechnerarchitektur; Demonstration von Befehlsabarbeitungen; Harvard- und von-Neumann-Architektur