- 1. Что определяет сигнал РАБ-А?
- Абонент подключен к интерфейсу
 - 2. Что происходит в результате передачи сигнала по линии ВБР-К?
- Подключение абонента к интерфейсу
 - 3. Чем отличается буферный регистр от обычного регистра
- буферный регистр управляется различными устройствами управления
 - 4. Когда и зачем формируется слово состояния канала
- -• При появлении сигнала устройство окончило работу или канал окончил работу для проверки корректности выполнения операции ввода-вывода
 - 5. Что определяет признак цепочки данных
- -• Переход к выполнению следующего УСК, которое вместе с текущей УСК воспринимается системой как одна УСК
 - 6. Почему мультиплексный канал может работать как селекторный
- -• Потому что основой мультиплексного канала является селекторный канал
 - 7. Зачем нужны процессоры ввода-вывода, если есть каналы ввода-вывода
- -• Чтобы исключить необходимость выполнения центральным процессором операций инициирования и завершения ввода-вывода
 - 8. Чем отличается неавтономный канал от частично-автономного
- Неавтономный канал заимствует программно- изменяемые регистры у центрального процессора, что приводит к прерыванию
 - 9. Цель прямого управления вводом-выводом
- -• Повысить эффективность работы центрального процессора
- Повысить эффективность работы компьютера, не имеющего системы прерывания
 - 10. Почему в транспьютерных системах можно в широких пределах изменять зернистость распараллеливания
- -• Возможность реализации потоков и значительными объемами локальной памяти
 - 11. Почему машины высокого уровня отличаются высокой стоимостью
- -• Вопросы интерпретации решаются на этапе выполнения заданий и для уменьшения времени итерпретации требуется широкая аппаратурная поддержка
 - 12. Чем определяется производительность конвейера
- -• Количеством слоев
- -• Задержкой на одном слое
 - 13. Какая организация может быть сформирована на основе объединения SIMD и MISD
- -• Конвейер конвейеров
 - 14. Какие механизмы позволяют уменьшить число операций пересылки
- Ассоциативная память
- Регистры общего назначения
 - 15. Зачем нужны теги в ассоциативной памяти
- Для выделения соответствующего множества ячеек памяти, считывания и записи
 - 16. Чем отличаются систолические процессоры от конвейерных процессоров
- -• Вопросы управления решаются на структурном уровне
 - 17. В каких системах вопросы распараллеливания решаются на уровне задач
- В мультипроцессорных системах
 - 18. В каких системах вопросы распараллеливания решаются на уровне операций
- -● В матричных системах
 - 19. В каких системах вопросы распараллеливания решаются на уровне команд
- -• *В системах, управляемых потоком данных*
 - 20. Что определяет топологический график?

- Потенциальный коэффициент загрузки ребер
 - 21. В мультипроцессорных системах вопросы распараллеливания решаются на уровне?
- процессов
 - 22. в матричных системах вопросы распараллеливания решаются на уровне
- операций.
 - 23. В системах, управляемых потоком данных, вопросы распараллеливания решаются на уровне?
- команд
 - 24. Чем отличается КЭШ-память от сверхоперативной памяти?
- Отсутствует возможность центрального процессора непосредственного управления КЭШ-памятью
 - 25. С какой целью в ассоциативной памяти используется операцыя установки тегов в единицу?
- для установки в ноль, т.е. для исключения из рассмотрения, тех тегов, в ячейках памяти которых зафиксирована неравнозначность
 - 26. Что выполняется по команде SIO?
- Выборка и передача в канал адреса ввода-вывода и адресного слова канала
 - 27. почему селекторный канал не может работать как мультиплексный?
- Потому, что селекторный канал имеет 1 подканал
 - 28. чем отличается неавтономный канал от автономного?
- неавтономный канал заимствует программно изменяемые регистры у центрального процессора, что приводит к прерыванию.
 - 29. Чем отличается буферизация ввода-вывода от прямого доступа к оперативной памяти.
- Возможностью использования только одного буферного регистра
 - 30. Основной подход к оптимизации критерия SD?
- Сочетание в рамках единой топологии особенностей различных топологических организаций
 - 31. С какой целью в маршрутизаторах коммутируемых сетей используются входные и выходные буферные области?
- Для возможности одновременной работы в двух направлениях ????
- Буфер маршрутизатора компьютерной сети предназначен для сглаживания кратковременной перегрузки в канале передачи данных.
 - 32. Что такое мультипрограммирование
- Одновременное выполнение прикладной программы и множества программ ввода-вывода
 - 33. что определяет сигнал ВБР-А
- передача данных по шине абонента
 - 34. что происходит в результате передачи сигнала по линии УПР-К
 - передачу упр. слова абоненту
 - 35. Зачем нужны процессоры ввода-вывода, если есть каналы ввода-вывода?
 - чтобы исключить необходимость выполнения центральным процессором операций инициирования и завершения ввода-вывода.

36.