



Nome: GABARITO

Matrícula: 12/0123456

Prova 1

(4.0)1) Considere o programa em Assembly MIPS ao lado, onde a convenção do uso dos registradores é completamente ignorada.

(1.5) a) Qual o valor final, em decimal, do registrador \$a2?

(1.5) b) Qual o número de instruções executadas desde o início (MAIN:) até o retorno do controle ao Sistema Operacional?

(1.0) c) Qual a quantidade de memória de dados (em bytes) e de programa (em bytes) utilizada na sua execução?

(3.0)2) Considere a instrução abaixo, onde o registrador \$f1 possui o valor 0x01800000.

`sqrts $f0,$f1`

(1.0)a) Escreva o código em linguagem de máquina, em hexadecimal, dessa instrução.

(1.0)b) Qual o valor em hexadecimal contido registrador \$f0?

(1.0)c) Se o valor no registrador \$f0 for considerado uma instrução da ISA MIPS, qual o mnemônico completo desta instrução?

```
.data
STRING: .word -4

.text
MAIN:  li $k0, 0x07d8
       la $v0, STRING
       move $a2, $zero
       move $t5, $sp
       lw $s4, 0($v0)
       jal VOLTA
       jal NUM
       li $v0, 0x0a
       syscall

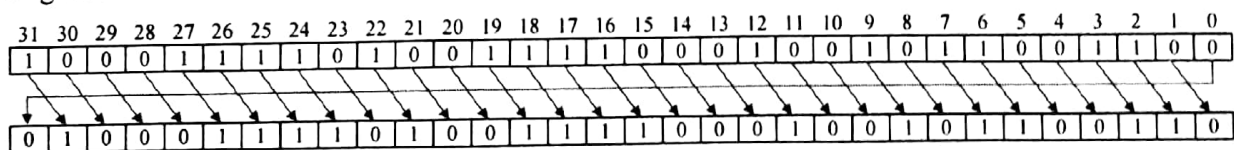
NUM:   lw $s0, 0($t5)
       add $a2, $a2, $s0
       sub $t5, $t5, $s4
       bne $t5, $sp, NUM
       jr $ra

VOLTA: add $t5, $t5, $s4
       mult $k0, $k0
       addi $k0, $k0, -1
       mflo $fp
       sw $fp, 0($t5)
       beq $fp, $zero, L1
       add $ra, $ra, $s4
       jr $ra

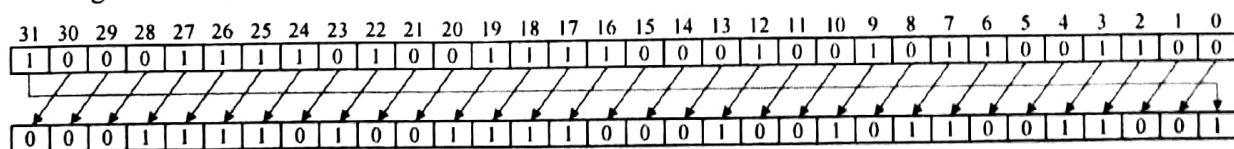
L1:
```

(2.0)3) Algumas operações importantes de manipulação de bits não estão implementadas originalmente na ISA MIPS, entre elas estão as instruções de rotação dos bits de um registrador. Implemente eficientemente as pseudo-instruções abaixo:

(1.0)b) `rorv $t0,$t1,$t2` # ROTate Right Variable \$t0 = \$t1 → \$t2 rotaciona \$t1 à direita de acordo com os 5 bits menos significativos de \$t2



(1.0)a) `rolv $t0,$t1,$t2` # ROTate Left Variable \$t0 = \$t1 ← \$t2 rotaciona \$t1 à esquerda de acordo com os 5 bits menos significativos de \$t2



(2.0)4) Responda:

(1.0) a) Porque a média geométrica do tempo de execução normalizado é comumente utilizada para resumir os resultados de benchmarks?

(1.0) b) Porque o MIPS (Milhões de Instruções Por Segundo) não é uma boa medida de desempenho?

GABARITO

1) $\$54 = -4$

Procedimento VOLTÁ preenche a Pilha com o quadrado dos números 0, 1, 2, ... d8

Procedimento NUM soma os valores presentes na Pilha

a) $\$a2 = \sum_{n=0}^{d8} n^2 //$

b) $I = 6 + 8 + 9 \times d8 + 1 + 5 + 4 \times d8 + 2$
 $I = 22 + 13 \times d8 //$

c) $M_{programa} = 23 \times 4 = 92 \text{ bytes} //$
 $M_{dados} = (1 + 1 + d8) \times 4 = 8 + 4 \times d8 \text{ bytes}$
 $-4 \quad 0 //$

2)

b) $\$f1 = 0 \times 01800000$

$0100000011000000 \dots 0$

$2^{3-127} = 2^{-124}$

$\$f1 = 4,7019774 \times 10^{-38} //$

$\$f0 = \sqrt{\$f1} = \sqrt{2^{-124}} = 2^{-62} = 2^{65-127}$
 $0,01000000100 \dots 0$
 $65 //$

$\$f0 = 0 \times 20800000 //$

$opcode=11 \quad RMT=10 \quad Rt=0 \quad Rs=1 \quad Rd=0 \quad FMC=4$

a) $010001 \quad 10000 \quad 00000 \quad 00000 \quad 100000 \quad 000100$
 $0X \quad 4 \quad 6 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 8 \quad 0 \quad 4 //$

c) $\$0 = 0010\ 0000\ 1000\ 0000\ 0000\ 0000\ 0000\ 0000$

opcode = 0x8 → addi

rs = 4 → \$a0

Imm = 0

rt = 0 → \$ZERO

addi \$ZERO, \$a0, 0

3) a) `vorv $t0, $t1, $t2`

OBS: 32-\$t2: 0-\$t2

9/5 bits!

Técnica | desloca \$t2 →
desloca (32-\$t2) ←
Faça ou

[`andi $at, $t2, 0x001F`]

NO MAIS NÃO PRECISA

`sub $at, $ZERO, $at`

POIS SLLV E SRLV

`sllv $at, $t1, $at`

55 TRABAHA MOS

`srlv $t0, $t1, $t2`

5 bits - significativos

`or $t0, $t0, $at`

b) `vollv $t0, $t1, $t2`

técnica desloca \$t2 ←

desloca (32-\$t2) →

Faça ou

[`andi $at, $t2, 0x001F`]

`sub $at, $ZERO, $at`

`srlv $at, $t1, $at`

`sllv $t0, $t1, $t2`

`or $t0, $t0, $at`

4)

a) Porque gera um resultado consistente qualq. n que seja a máquina base.

b) Porque não leva em consideração a complexidade das instruções. $CTSC \times RISC$