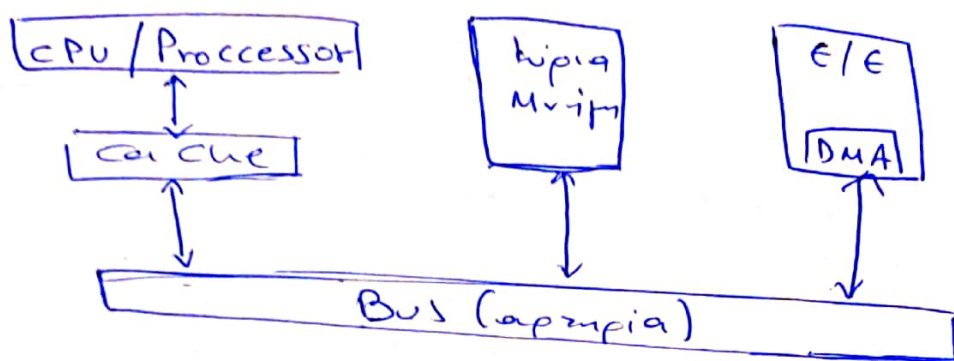


14.1:

α) Αν υπάρχουν δεδομένα στην κρυφή μνήμη θα διαβάζονται παλιές ενώ αν είναι στην κύρια θα διαβάζονται τα νέα τα σωστά δεδομένα.

β) Στην περίπτωση που έχουμε write-through δεν γίνεται να υπάρχουν λανθασμένα δεδομένα καθώς αυτά ήδη προέρχονται από τα παλαιά.

γ) Στην περίπτωση που έχουμε write-back όταν αυτές που ζητάει ο επεξεργαστής δεν υπάρχουν στην κρυφή μνήμη τότε πηγαίνει στην κύρια μνήμη και γράφει τα κοινά στην περιφερ. συσκευή μέσω του DMA.

Αν τα δεδομένα υπάρχουν ο επεξεργαστής τα γράφει στην cache αλλιώς θα έχω και τα σωστά επειδή είναι στην κύρια μνήμη. Αν υπάρχουν στην κρυφή επειδή η μνήμη είναι write-back, τότε το DMA θα μεταφέρει παλιές τιμές στην περιφερειακή συσκευή.

14.3

α) Στο i) δεν γίνεται κάτι στο ii) ο επεξεργαστής διαβαίνει την κοινόχρηστη μεταβλητή που βρίσκεται στην κρυφή και δεν την έχει και την δίνει στην κύρια μνήμη iii) ο επεξεργαστής ζητάει από την κοινόχρηστη μνήμη από την κρυφή μνήμη, δεν την έχει και τμήσ των δίνει η κύρια iv) ο Α τώρα βρίσκει στην κρυφή μνήμη το shared και παίρνει από 0-11 και επειδή η κρυφή μνήμη είναι write-back δεν γίνεται κάτι στην κύρια αν ήταν write-through θα γινόταν. v) ο Β θα ζητήσει την ~~κοινή~~ μεταβλητή θα την βρει στην κρυφή του μνήμη και επειδή δεν υπάρχει πρωτόκολλο συνοχής θα διαβάσει το 0 και όχι τα νέα δεδομένα που έχει κάνει το Α.

β) ο Α θα ζητήσει την κοινόχρηστη μεταβλητή, δεν υπάρχει στην κρυφή μνήμη άρα ζητείται από την κύρια μνήμη, θα έρθει το block μέσω της αμυγιάς και θα πει στην κρυφή μνήμη ως shared. ο Β ζητεί την μεταβλητή αυτή δεν υπάρχει στην αμυγιά και την ζητεί από το Α και αυτό πεινώνει σαν shared σε αυτήν. Το Α αλλάζει την κρυφή του στην κύρια μνήμη άρα γίνεται modified καθώς αλλάζει και στέλνεται ένα invalidate μήνυμα στην κύρια μνήμη και ακυρώνεται στην δισκί του (το Β), το Β πηγαίνει προσπαθεί να διαβάσει τα στοιχεία που έχουν σβηστεί αλλά υπάρχει ασυγχρονισμός και έπειτα του την δίνει ο Α, ο Α την γραφτεί στην κύρια μνήμη και την έχουν και οι δύο σε κατ. shared άρα θα γίνουν οι νέοι υπολ. με τιμή 4 ενώ πριν ήταν με τιμή 0.

γ) Στο 2^ο βήμα αυτό το block όταν έχουμε MSI το πρόβλημα είναι exclusive στο βήμα 2 ενώ στο MS1 είναι shared και στο 4^ο βήμα επείγει έχουμε exclusive → modified στο MS1 ενώ στο MS1 shared → modified ενώ στο 5^ο βήμα έχουμε.

14.4:

α) lw t4, 120(x0)
addi t4, t4, 1
sw t4, 128(x0)
lw t4, 124(x0)
addi t4, t4, 2
sw t4, 132(x0)

β) Επείγει χρησιμοποιούμε την lw και 2 βήματα
από τα εγγραμμένα load και add.

lw t4, 120(x0)
lw t5, 124(x0)
addi t4, t4, 1
sw t4, 128(x0)
addi t5, t5, 2
sw t5, 132(x0)

Με την αναδιατάξη προποσ. την παίρνουμε λιγότερο
και εξαοφελίζουμε με αυτή την αλλαγή.

γ) lw t1, 0(x14)
addi t1, t1, 1
sw t1, 0(x16)
lw t2, 0(x15)
addi t2, t2, 2
sw t2, 0(x17)

· Δεν μπορεί γιατί δεν ξέρει αν είναι ίδια ή διαφορετικά (το $p \times$ με το $p \times b$)

· Στην μια περ. υπολογ z $(+p \times a) + 1$ και z $(+p \times b) + 2$ ενώ στην άλλη υπολογίζει z $(+p \times a) + 3$ αν αυτό είναι ίδια.

· Όχι όπως είναι και προγραμματίζω.

β) Στην περίπτωση του $\pm\%$ που θα είναι ίδια η $load$ πρέπει να περιμένει ενώ σε υπολογιστο 99% των περιπτώσεων θα πρέπει να εκτελ. ανεξάρτητα.
εν εξαρτάται η επόμενη $load$ από την προηγ.
store και με την προηγ. οι pointers $p \times b$ και $p \times$ να έχουν την ίδια τιμή. Το hardware ελέγχει τις τιμές των δεικτών και ξέρουν αν έχουν ίδια τιμή ή όχι, θα χάνεται $\pm\%$ χρόνος και 99% δεν θα χάνεται χρόνος.

14.5

α) Αν ο επεξεργ. ^{ισχύει} έτσι και Sen είχε multithread και είναι out of order θα χάσει tickets 8 .
ρολογαί Sen 8 .

β) Το νήμα πρόγραμμα A θα τρέξει σε περ. χρόνο και όχι σε λιγότερο. και θα κάνει 80 (αφ' ουνολίδας Sen χάνει 8 tickets).

γ) Συνολικά Sen θα χάσει κανένα ticket και αφού στο B θα χάσει για τους 80 tickets.