

Cognoms: Nom:

1er Control Arquitectura de Computadors

Curs 2012-2013 Q1

Problema 1. (3 puntos)

Disponemos de un computador con un procesador a 3.0 Ghz. Un programa de prueba P realiza 300 millones de operaciones de punto flotante y ejecuta 1200 millones de instrucciones que se distribuyen de la siguiente forma

	punto flotante	enteras	memoria
Nunero de instrucciones	500 millones	300 millones	400 millones
CPI	4	2	7

a) **Calcula** el tiempo de ejecución del programa P.

$$\text{Ciclos} = 500 \times 10^6 \text{ i} * 4 \text{ c/i} + 300 \times 10^6 \text{ i} * 2 \text{ c/i} + 400 \times 10^6 \text{ c} * 7 \text{ c/i} = 5,4 \times 10^9 \text{ ciclos}$$

$$\text{Texe} = 5,4 \times 10^9 \text{ ciclos} / 3 \times 10^9 \text{ ciclos/s} = 1,8 \text{ segundos}$$

b) **Calcula** el CPI del programa P.

$$\text{CPI} = 5,4 \times 10^9 \text{ ciclos} / 1,2 \times 10^9 \text{ i} = 4,5 \text{ c/i}$$

c) **Calcula** el rendimiento en MIPS y MFLOPS de P.

$$\text{MIPS} = 1200 \times 10^6 \text{ instr} / (1,8 \text{ s} * 10^6) = 666,7 \text{ MIPS}$$

$$\text{MFLOPS} = 300 \times 10^6 \text{ ops} / (1,8 \text{ s} * 10^6) = 166,7 \text{ MFLOPS}$$

El fabricante del procesador está estudiando una modificación en el mismo que supondría una ganancia de 1,2 en las instrucciones de coma flotante, una ganancia de 0,75 en las instrucciones de enteros y una ganancia de 1,5 en las instrucciones de memoria.

d) ¿Es beneficiosa esta mejora cuando ejecutamos P? Justificad la respuesta.

$$\text{ciclos CF} = 500 \times 10^6 * 4 = 2000 \times 10^6 \text{ ciclos} \rightarrow 37\%$$

$$\text{ciclos ENT} = 300 \times 10^6 * 2 = 600 \times 10^6 \text{ ciclos} \rightarrow 11,1\%$$

$$\text{ciclos MEM} = 400 \times 10^6 * 7 = 2800 \times 10^6 \text{ ciclos} \rightarrow 51,9\%$$

$$\text{Ganancia} = 1 / (0,37/1,2 + 0,111/0,75 + 0,519/1,5) = 1,25$$

El nuevo procesador es claramente más rápido.

Esta CPU, tiene una carga capacitiva equivalente de 15 nF (nanofaradios), y una corriente de fugas de 10 A y funciona a un voltaje de 1,2 V.

e) **Calcula** la potencia media debida a fugas, la debida a conmutación y la total para el programa P.

$P_{\text{fugas}} = I \cdot V = 10 \text{ A} \cdot 1,2 \text{ V} = 12 \text{ W}$
 $P_{\text{conmutacion}} = C \cdot V^2 \cdot f = 15 \times 10^{-9} \text{ F} \cdot (1,2 \text{ V})^2 \cdot 3 \times 10^9 \text{ Hz} = 64,8 \text{ W}$
 $P_{\text{total}} = 12 \text{ W} + 64,8 \text{ W} = \mathbf{76,8 \text{ W}}$

Este computador está formado por los componentes mostrados en la tabla siguiente. La tabla también muestra el numero de componentes de cada tipo y el tiempo medio hasta fallo (MTTF) de cada componente.

Componente	Fuente alimentación	CPU	Ventilador CPU	Placa base	DIMMs	Discos duros	Tarjetas graficas
Nº	1	1	1	1	4	2	2
MTTF (horas)	100.000	1.000.000	100.000	200.000	1.000.000	125.000	500.000

El tiempo medio para reemplazar un componente que ha fallado (*mean time to repair*) es de 5 horas y la probabilidad de fallo sigue una distribución exponencial.

f) **Calcula** el tiempo medio hasta fallos del hardware (MTTF), el tiempo medio entre fallos (MTBF) y la disponibilidad del sistema.

$MTTF = 1 / (1/100000 + 1/1000000 + 1/100000 + 1/200000 + 4/1000000 + 2/125000 + 2/500000) = \mathbf{20000 \text{ horas}}$
 $MTBF = MTTF + MTTR = \mathbf{20005 \text{ horas}}$
 $\text{disponibilidad} = 20000 \text{ h} / 20005 \text{ h} \cdot 100 = \mathbf{99,975\%}$

Cognoms: Nom:

1er Control Arquitectura de Computadors

Curs 2012-2013 Q1

Problema 2. (3 puntos)

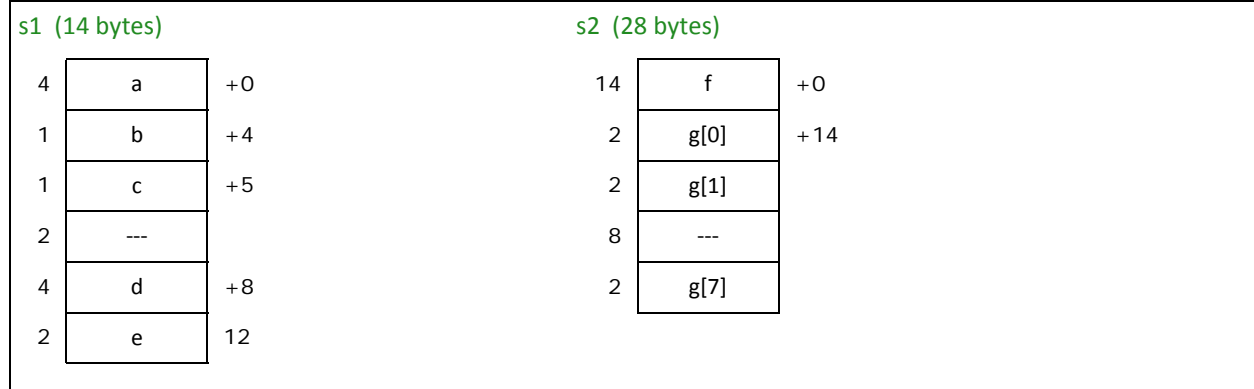
Dado el siguiente código escrito en C:

```
typedef struct {
    int a;
    char b;
    char c;
    int *d;
    short e;
} s1;

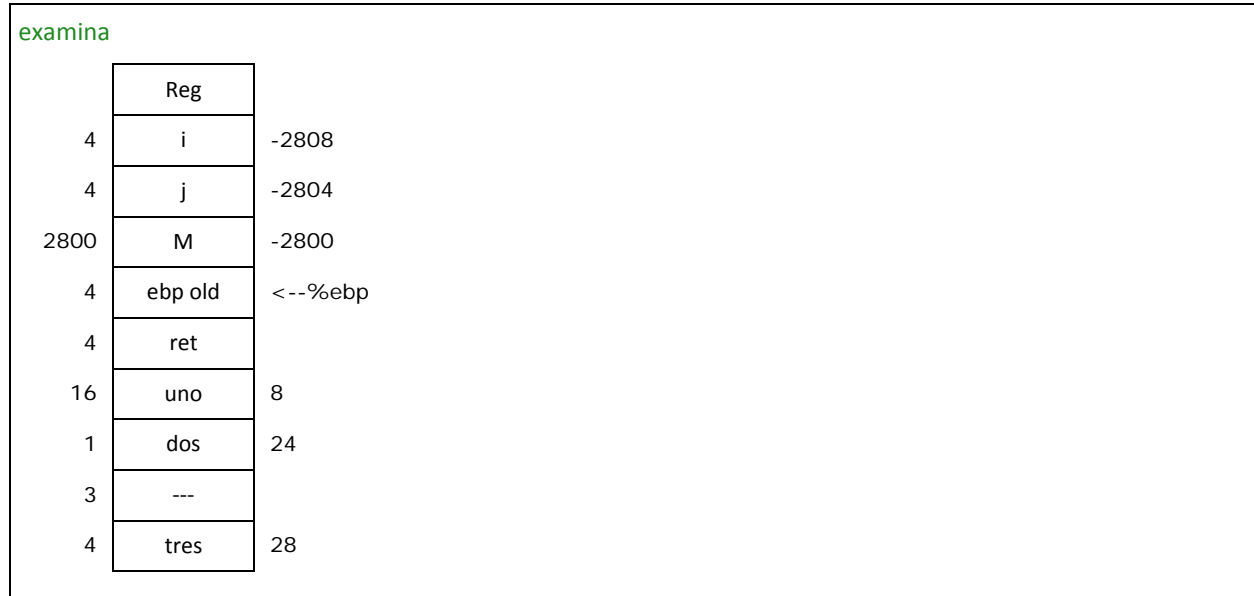
typedef struct {
    s1 f;
    short g[7];
} s2;

short F(s1 *alto, int bola);
int examen(s1 uno, char dos, s2 *tres){
    int i, j;
    s2 M[10][10];
    ...
}
```

a) **Dibuja** como quedarían almacenadas en memoria las estructuras s1 y s2, indicando claramente los desplazamientos respecto al inicio y el tamaño de todos los campos.



b) **Dibuja** el bloque de activación de la función examina, indicando claramente los desplazamientos relativos al registro EBP necesarios para acceder a los parámetros y a las variables locales.



c) **Traduce** la siguiente sentencia a ensamblador del x86, suponiendo que está dentro de la función examina:

```
M[i][7].f.c = dos;
```

```
imull $28, -2808(%ebp), %eax
addl $7*28, %eax
movb 24(%ebp), %dl
movb %dl, 5-2800(%ebp, %eax)
```

d) **Traduce** la siguiente sentencia a ensamblador del x86, suponiendo que está dentro de la función examina:

```
tres->g[1]=F(&uno, 47);
```

```
leal -2804(%ebp), %eax
pushl %eax
pushl $47
leal 8(%ebp), %eax
pushl %eax
call F
addl $12, %esp
movl 28(%ebp), %ebx
movw %ax, 12(%ebx)
```

e) **Traduce** la siguiente sentencia a ensamblador del x86, suponiendo que está dentro de la función examina (este código se ha de traducir a 8 instrucciones x86):

```
M[0][0].f.a = uno.a;
```

```
M[1][0].f.c = uno.c;
```

```
M[0][1].f.d = uno.d;
```

```
M[1][1].f.e = uno.e;
```

```
movl 8(%ebp), %eax
movl %eax, -2800(%ebp)
movb 8+5(%ebp), %al
movb %al, -2800+280+5(%ebp)
movl 8+8(%ebp), %eax
movl %eax, -2800+28+8(%ebp)
movw 8+12(%ebp), %ax
movw %ax, -2800-280+28+12(%ebp)
```

Cognoms: Nom:

1er Control Arquitectura de Computadors

Curs 2012-2013 Q1

Problema 3. (4 puntos)

Dada la siguiente subrutina escrita en C:

```
void sumar (int V[], int W[])
{
    int i;
    for (i=0; i<1000000; i++)
        V[i] = V[i]+W[i];
}
```

- a) **Traduce** la subrutina a lenguaje ensamblador x86 sin hacer ningún tipo de optimización (salvo poner la variable i en un registro).

```
sumar:    pushl %ebp
          movl %esp, %ebp          ; enlace dinámico
          subl $4, %esp            ; i en -4(%ebp)
          pushl %esi
          pushl %edi
          movl 8(%ebp), %esi
          movl 12(%ebp), %edi
          xorl %eax, %eax          ; i=0
for:      cmpl $1000000, %eax
          jge endfor
          movl (%edi,%eax,4), %ecx  ; %ecx<-W[i]
          addl %ecx, (%esi,%eax,4) ; V[i] <- V[i] + W[i]
          incl %eax
          jmp for
endfor:   popl %edi
          popl %esi
          movl %ebp,%esp          ; deshacer enlace dinámico
          popl %ebp
          ret
```

- b) Suponiendo que todas las instrucciones x86 tardasen 2 ciclos en ejecutarse en un procesador que funciona a 2 GHz, **calcula** los MIPS y el tiempo de ejecución de la subrutina.

Consideraremos sólo las instrucciones del interior del bucle, ya que el impacto de las otras es despreciable.

$MIPS = 2 \times 10^9 \text{ ciclos} / 2 \text{ ciclos/inst} / 10^6 = 1000 \text{ MIPS}$

$N = 6 \times 1000000 = 6 \times 10^6$

$T = N \cdot CPI / F = 6 \times 10^6 \text{ inst} \cdot 2 \text{ c/inst} / 2 \times 10^9 \text{ c/s} = 6 \times 10^{-3} \text{ segundos}$

En el modo de 32 bits que estudiamos en este curso, las instrucciones multimedia SSE usan los 8 registros de 128 bits %xmm0-%xmm7. La instrucción **paddq op1, op2** realiza la operación **op2 = op2 + op1**. Los dos operandos son de 128 bits, y la instrucción realiza la suma de 4 enteros de 32 bits empaquetados en cada uno de los operandos. La instrucción **movdqa op1, op2** realiza la operación **op2 <- op1**, donde op1 y op2 son operandos de 128 bits.

c) **Optimiza** la subrutina usando estas instrucciones.

```
sumar:    pushl %ebp
          movl %ebp, %esp                ; enlace dinámico
          subl $4, %esp                  ; i en -4(%ebp)
          pushl %esi
          pushl %edi
          movl 8(%ebp), %esi
          movl 12(%ebp), %edi
          xorl %eax, %eax                ; i=0
for:      cmpl $1000000, %eax
          jge endfor
          movdqa (%edi,%eax,4), %xmm0    ; %xmm0<-W[i:i+3]
          paddq %xmm0, (%esi, %eax, 4); V[i:i+3]<-V[i:i+3] + W[i:i+3]
          addl $4, %eax
          jmp for
endfor:   popl %edi
          popl %esi
          movl %ebp, %esp                ; deshacer enlace dinámico
          popl %ebp
          ret
```

d) Suponiendo que todas las instrucciones x86 tardasen 2 ciclos en ejecutarse en un procesador que funciona a 2 GHz, a excepción de las instrucciones multimedia, que tardan 4 ciclos, **calcula** los MIPS en el código optimizado y la ganancia respecto al código original en tanto por ciento.

```
CPI = (4 * 2 + 2 * 4) / 6 = 2,66 ciclos/i
MIPS = 2x109 ciclos / 2,66 ciclos/inst / 106 = 751,8 MIPS
N = 6 * 250000 = 1,5x106
T=N*CPI/F= 1,5x106 * 2,66 c/inst / 2x109 c/s = 2x10-3 segundos
ganancia = Ta/Tb = 6x10-3 segundos / 2x10-3 segundos = 3
Ganancia = (Ta/Tb -1) * 100 = 200 %
```

e) La opción SIMD es más eficiente que la original, pero sin embargo tiene menos MIPS. Justifica este hecho.

Los MIPS miden el número de instrucciones por segundo, que no es una medida de rendimiento. En este caso, la versión SIMD ejecuta un 30% menos de instrucciones por segundo, pero como ejecuta la cuarta parte de instrucciones es mucho más significativo este último dato.