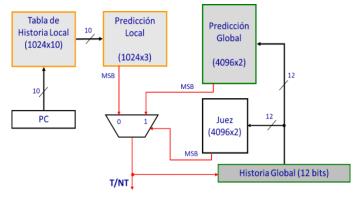
Supongamos un predictor de saltos como el implementado en el Alpha 21264 (tal como muestra la figura de la derecha). Supongamos, además, que el siguiente bucle se itera 1000 veces:

Label: Instr. 1 Instr. 2 Instr. 3

BEQ R1, R2, Label

Suponiendo que todas las tablas y el registro de historia global están a cero antes de comenzar la ejecución del bucle, explica razonadamente a partir de qué iteración el predictor comienza a acertar.



Iter	Valor THL=Dir. TPL accedida	Valor en TPL(Dir)	Pred TPL	Nuevo valor en TPL(Dir)	Valor RHG = Dir acceso a TPG	Valor en THG(Dir)	Pred THG	Nuevo valor TPG(Dir)
		, ,		, ,		, ,		•
						1		