معماری کامپیوتری

نيمسال دوم ۲۰-۲۰

استاد: دکتر لاله ارشدی پاسخدهنده: معین آعلی - ۴۰۱۱۰۵۵۶۱

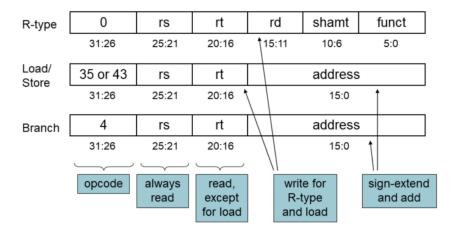
پاسخ مسئلهی ۱.

a: *xAC?``` $b: {}^{\bullet}x {}^{\bullet} {}^{\wedge} {}^$

الف

در این باید کد اسمبلی معادل با هر دستور را بنویسیم. برای این کار ابتدا اعداد را به باینری تبدیل میکنیم: $a = (1 \cdot 1 \cdot 11 \cdot \dots 1$

حال از این تصویر استفاده کرده و دستورات را شناسایی میکنیم:



$$\begin{aligned} opcode_{a} &= a[\texttt{Y}\texttt{N}: \texttt{Y}\texttt{P}] = (\texttt{N}\texttt{N}\texttt{N})_{\texttt{Y}} = (\texttt{Y}\texttt{Y})_{\texttt{N}}. \longrightarrow store \\ \begin{cases} r_{s} &= a[\texttt{Y}\texttt{D}: \texttt{Y}\texttt{N}] = (\texttt{N}\texttt{N})_{\texttt{Y}} = (\texttt{Y})_{\texttt{N}}. \longrightarrow v_{\texttt{N}} \\ r_{t} &= a[\texttt{Y}\texttt{N}: \texttt{N}\texttt{P}] = (\texttt{N}\texttt{N})_{\texttt{Y}} = (\texttt{Y})_{\texttt{N}}. \longrightarrow v_{\texttt{N}} \\ immediate &= a[\texttt{N}\texttt{D}: \texttt{N}] = (\texttt{N}\texttt{N}: \texttt{N})_{\texttt{Y}} = (\texttt{Y}\texttt{N})_{\texttt{N}}. \end{cases} \longrightarrow sw \ \$v_{\texttt{N}}, \texttt{Y}^{\texttt{N}}(\$v_{\texttt{N}}) \end{aligned}$$

ب

output = (vertical b) sign extend خروجی واحد shift left که توسط دستور b اجرای می شود، خروجی واحد skift left که توسط دستور b بیت به چپ شیفت می دهد.

ج

در این بخش باید مقادیر واحد کنترل ALU را به ازای هر دستور محسابه کنیم. از تصویر زیر کمک می گیریم:

opcode	ALUOp	Operation	funct	ALU function	ALU control
lw	00	load word	XXXXXX	add	0010
sw	00	store word	XXXXXX	add	0010
beq	01	branch equal	XXXXXX	subtract	0110
R-type	10	add	100000	add	0010
		subtract	100010	subtract	0110
		AND	100100	AND	0000
		OR	100101	OR	0001
		set-on-less-than	101010	set-on-less-than	0111

$$a \to lw \to \begin{cases} ALUOp = \bullet \bullet \\ funct = a[\Delta : \bullet] = \times \end{cases}$$

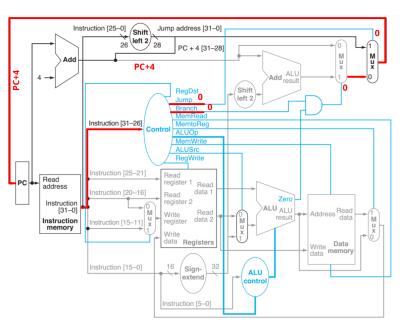
$$b \to RType \to \begin{cases} ALUOp = \bullet \bullet \\ funct = b[\Delta : \bullet] = \bullet \bullet \bullet \end{cases}$$

٤

با توجه به اینکه هیچ کدام از دستورات مربوط به دستورات jump و یا branch نیستند، پس در هر دو حالت مقدار برابر است با:

$$PC \leftarrow PC + \mathbf{Y}$$

در شکل زیر مسیرهایی که از آنها این مقادیر بهدست میآیند را میبینید:

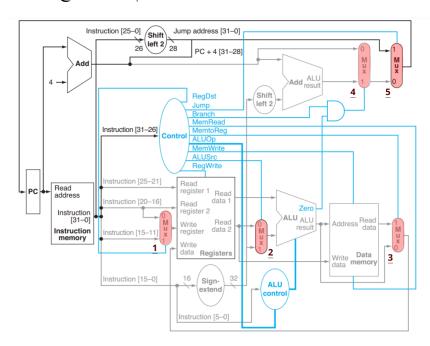


مقدار موجود در هر یک از ثباتها به شرح زیر است:

	R0	R1	R2	R3	R4	R5	R6	R8	R12	R31
a	0	-1	2	-3	-4	10	6	8	2	-16
b	0	256	-128	19	-32	13	-6	-1	16	-2

٥

در این بخش باید مقادیر خروجی هر یک از MUX ها را مشخص کنیم. ابتدا به سراغ دستور a میرویم:



انت بان است بان است، پس خروجی این مالتیپلکسر برابر است بان RegDst برابر صفر است، پس خروجی این مالتیپلکسر برابر است باد . $MUX_1 = Instruction[Y : 19] = (Y)_1 . \rightarrow \RY

: ست، پس حاصل واحد Sign Extend مقدار خروجی آن است: برابر یک است، پس حاصل واحد ALUSrc مقدار خروجی آن است: $MUX_{\mathsf{Y}} = SignExtend(Instruction[\mathsf{N}\Delta: \bullet]) = (\mathsf{N}^{\mathsf{Y}})_{\mathsf{N}} = (\mathsf{Y}^{\mathsf{Y}})_{\mathsf{N}} + \$R\mathsf{Y}^{\mathsf{Y}}$

٣. خروجي اين مالتبيلكسر براي ما فاقد اهميت است.

 $MUX_{\mathbf{r}} = \times$

۴. سيم مربوط به Branch صفر است، پس خروجي اين مالتيپلكسر برابر است با:

 $MUX_{\mathbf{f}} = PC + \mathbf{f}$

نیست و سیم مربوط به آن صفر است، پس خروجی ما برابر است با: Jump نیست و سیم مربوط به آن صفر است، پس خروجی ما برابر است با: $MUX_{\Delta} = PC + \mathbf{f}$

حال به سراغ دستور b میروبم:

۱. مقدار سیم مربوط به ${\rm RegDst}$ برابر یک است، پس ${\rm rd}$ خروجی داده می شود:

 $MUX_1 = Instruction[10:11] = (\cdot \cdot \cdot \cdot 1)_{\Upsilon} = (1)_{\Upsilon}.$

۲. چون سیم مربوط به ALUSrc برابر صفر است، مقدار ReadData۲ خروجی داده می شود: $MUX_{Y} = Instruction[Y•: 19] = \$rt = \$R$ ۲

۳. چون سیم مربوط به MemtoReg قطع است، پس خروجی این مالتیپلکسر برابر است با:

 $MUX_{\Upsilon} = ALUResult = slt \ \$a_t \ , \ \$a_{\bullet} \ , \ \$v_{\bullet} = \bullet$

ابت کنترلی Branch صفر چون دستور ما مربوط به Branch بیت کنترلی Branch صفر چون دستور ما مربوط به $MUX_{\mathfrak{r}}=PC+\mathfrak{r}$

۵. به همان دلیلی که در مورد قبل گفته شد، خروجی برابر است با:

 $MUX_{\Delta} = PC + \mathbf{f}$

و

در این بخش باید ورودی های ALU و واحدهای Add موجود در این معماری را محاسبه کنیم. ابتدا به سراغ دستور a میرویم:

۱. وروديهاي واحد ALU معماري:

۲. ورودي هاي واحد Add سمت چپ معماري:

٣. وروديهاي واحد Add سمت راست معماري:

حال به سراغ دستور b میرویم:

۱. وروديهاي واحد ALU معماري:

۲. وروديهاي واحد Add سمت چپ معماري:

۳. ورودیهای واحد Add سمت راست معماری:

ز

در این بخش باید مقادیر مختلف Register File را به ازای هر دو دستور مشخص کنیم. به ازای دستور a مقادیر این ثباتها برابر هستند با:

- ReadRegister \ = \mathbf{r}
- ReadRegisterY = Y
- WriteRegister = Y
- WriteData = \times
- RegWrite = •

حال به سراغ دستور b میرویم:

- ReadRegister \ = \forall
- ReadRegisterY = Y
- WriteRegister = \
- WriteData = •
- RegWrite = \

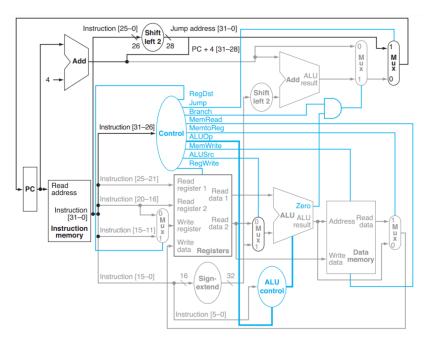
پاسخ مسئلهي ٢.

پاسخ مسئلهي ٣.

پاسخ مسئلهی ۴.

تاخیرهای زیر را برای بخشهای مختلف شکل زیر در نظر میگیریم:

I-Mem	Add	Mux	ALU	Regs	D-Mem	Control
220ps	75ps	20ps	95ps	70ps	240ps	45ps



ابتدا تاخیرهای هر بخش را محاسبه میکنیم:

• پرش غير شرطي:

 $\max(IMem,Add)+MUX+Control={f YY}ullet+{f Y}ullet+{f Y}ullet={f Y}{f A}\Delta^{ps}$

• پرش شرطی:

 $\max(IMem,Add) + \max(Control,Regs) + MUX + \max(ALU,Add) + \Upsilon \times MUX$ $= \Upsilon \Upsilon \cdot + \Upsilon \cdot + \Upsilon \Delta + \Upsilon \times \Upsilon \cdot = \Upsilon \Delta^{ps}$

:Load •

 $\max(IMem,Add) + \max(Control,Regs) + MUX + ALU + DMem + MUX + Regs = \Upsilon \Upsilon \cdot + \Upsilon \cdot$

:Store •

:RType •

$$T_1 = \frac{\Lambda}{1 \cdots} \times \text{TAD} + \frac{11}{1 \cdots} \times \text{FFD} + \frac{19}{1 \cdots} \times \text{VTD} + \frac{10}{1 \cdots} \times \text{FFD} + \frac{\delta \cdot \cdot}{1 \cdots} \times \Delta \text{TD} = \Delta \text{FT/F}^{ps}$$

$$T_{
m Y} = rac{\Lambda}{1 \cdot \cdot \cdot} imes {
m Y} \Lambda \Delta + rac{1}{1 \cdot \cdot \cdot} imes {
m Y} {
m Y} \Delta + rac{1}{1 \cdot \cdot \cdot} imes {
m SF} \Delta + rac{1 \Delta}{1 \cdot \cdot \cdot} imes \Delta {
m V} \Delta + rac{\Delta \cdot \cdot}{1 \cdot \cdot \cdot} imes \Delta \cdot \Delta = \Delta \, {
m I} \, \Delta / \Lambda^{ps}$$

 $SpeedUP = \frac{T_1}{T_1} = \frac{\Delta \Upsilon \Upsilon / F}{\Delta 1 \Delta / \Lambda} \approx 1 / \Delta$

پس ما ۵% افزایش سرعت داشتهایم!