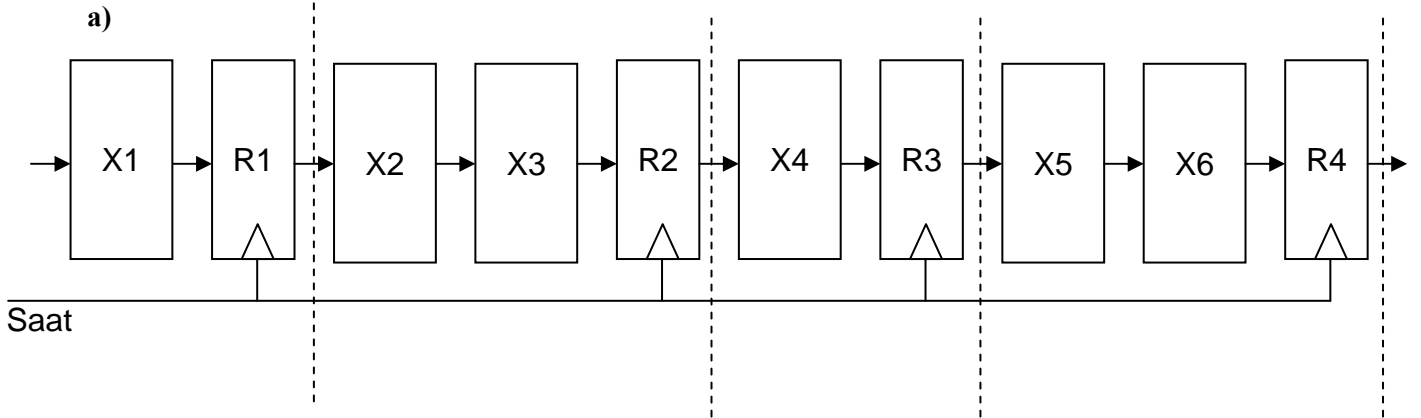




BİLGİSAYAR MİMARİSİ 1. YILIÇI SINAVI ÇÖZÜMLERİ

CEVAP 1:

a)



b) Yukarıdaki yapıda en yavaş segman $40+5$ ns hızında olduğundan saat işareti $t_p=45$ ns seçilecektir. Birinci işlem segman sayısı * t_p ($4*t_p$) kadar sürecektir. $4*t_p=4*45=180$ ns. İkinci işlem (I_2) birinciden 1 saat darbesi (45 ns) sonra tamamlanacaktır. Toplamda $180+45$ ns sürecektir.

c) İş hattı olmadan 10 işlemin süresi: $t_n=140$ ns (Tüm X sürelerinin toplamı)
Hızlanma: $s= n*t_n/(k+n-1)t_p = 10*140/(13*45) \approx 2,4$

d) İş hattı 3 segmanlı olarak da tasarlanabilir: (X1,X2), (X3,X4), (X5,X6)

Bu durumda en yavaş segman $50+5=55$ ns hızında olacaktır.

Bu yapı a şıkkındaki 4 segmanlı yapıya göre daha ucuzdur çünkü daha az sayıda saklayıcı içermektedir.

Birinci işin bekleme süresi daha kısadır: $3*55=165$ ns.

Ancak işlerin sayısı arttığında hızlanma oranı daha düşük olacaktır.

CEVAP 2:

a)

i)

```
*-----
* Program      : k = AVG (i,j)
; Program sonlanınca $0508 adresinde (k) $ 00 00 00 0F değeri
; ( (i + j )/2 ) bulunur
*-----

          ORG      $0500
i          DC.L    10
j          DC.L    20
k          DC.L    0

; ANA PROGRAM
          ORG      $1000
START:
          MOVEA.W   #$4000, SP      ; Yigin $4000 adresinden baslatilmistir
          PEA       i              ; i nin adesi yigina atiliyor
          PEA       j              ; j nin adesi yigina atiliyor
          PEA       k              ; k nin adesi yigina atiliyor ( k = (i + j) / 2 olacak )
          JSR       AVG            ; AVG altprograminin cagirilmesi

          MOVEA.W   #$4000, SP      ; yiginin bosaltilmasi
          STOP      #$1000

; AVG altprogrami
          ORG      $2000
AVG
          MOVEM.L   D0/A0, -(SP)    ; kullanılacak saklayicilar yigina atildi

          MOVE.L    20(SP), A0      ; i nin adresi A0 da
          MOVE.L    (A0), D0        ; D0 <- i

          MOVE.L    16(SP), A0      ; j nin adresi A0 da
          ADD.L     (A0), D0         ; D0 <- i + j
          ASR.L     #1, D0          ; D0 <- ( i + j ) / 2

          MOVE.L    12(SP), A0      ; k nin adresi A0 da
          MOVE.L    D0, (A0)        ; sonuc k deghiskenine yazildi

          MOVEM.L   (SP)+, D0/A0    ; Saklayicilarin eski degerleri yigindan cekiliyor
          RTS

          END      START
```

```

J EQU $0504
K EQU $0508

ORG $0500

DCINT 10
DCINT 20
DCINT 0

ORG $0600

START:
    ADD    R0 , I, R10                ; R10 <-- 0500 (i)
    ADD    R0 , J, R11                ; R11 <-- 0504 (j)
    ADD    R0 , K, R12                ; R12 <-- 0508 (k)
    CALL   AVG (R0), R13              ; R13 <-- PC
                                           ; PC <-- AVG
                                           ; CWP <-- CWP - 1

    NOP

ORG $0700
AVG:
    ; i adresi ana programda R10 = R26 (AVG de)
    ; j adresi ana programda R11 = R27 (AVG de)
    ; k adresi ana programda R12 = R28 (AVG de)
    ; donus adresi ana programda R13 = R29 (AVG de)

    LDL (R26)R0, R10                  ; R10 <- i
    LDL (R27)R0, R11                  ; R11 <- j
    ADD R11, R10, R10                  ; R10 <- i + j
    SRA R10, 1, R10                   ; R10 <- ( i + j ) / 2

    STL (R28)R0, R10                  ; k <- ( i + j ) / 2

    RET    (R29)0                     ; PC <-- (R29) + 0
                                           ; CWP <-- CWP + 1

```

b) Komut alma çevrimleri dışındaki bellek erişimleri:

▪ 68000 de:

Ana programda: parametrelerin yığına atılması: 4 adet bellek erişimi (dönüş adresi de yığına atılır)

Alt programda:

- kullanılan 2 saklayıcı yığına atılır: 2
- i, j, k adreslerinin yığından okunması: 3
- $D0 <- i$, $D0 <- i + j$ işlemlerinde i ve j adreslerin içeriğinin okunması: 2
- $M[k] <- (i + j) / 2$: sonusun k adresine yazılması: 1
- Yığından saklayıcıların eski değerlerinin çekilmesi: 2
- RTS komutu ile donus adresinin çekilmesi: 1
-

Toplam: 11 adet 32 bitlik erişim

MC 68000 işlemcisinin veri yolu 16 bit olduğundan 11 adet 32 bitlik erişim için aslında belleğe 22 adet 16 bitlik erişim yapılır.

▪ RISC 1 de:

Ana programda: saklayıcılara ivedi değerler yüklenir:0

Alt programda:

- $R10 <- M[i]$:1
- $R11 <- M[j]$:1
- $M[k] <- (i + j) / 2$:1

Toplam: 3

SORU 3: (30 Puan)

a) Komut alma ile diğer bellek erişimlerinin çakışmaması için

- Komutlar ve veriler için ayrı bellekler kullanılabilir (Harward mimarisi). Berkler RISC 1'in yapısı von Neumann mimarisidir.
- Komutlar bellekten önceden okunarak bir komut kuyruğuna yerleştirilebilir.
- Eğer işlemleri hızlandıracak önlemler alınmazsa belleğe operand için erişim yapılırken iş hatına komut alınmaz o segment boş kalır.

b)

START: ADD R0,200,R18	I	A	E													
ADD R0,100,R17		I	A	E												
ADD R0,136,R16			I	A	E											
JMP BR,LOOP2(R0)				I	A	E										
LOOP1: SUB R16,4,R16					I	A	E									
LOOP2:LDL (R16)0,R21						I	A	E								
LDL (R17)0,R22							I	A	E							
ADD R21,R22,R23								I	A	E						
STL (R18)0,R23									I	A	E					
ADD R18,4,R18										I	A	E				
ADD R17,4,R17											I	A	E			
SUB R17,R16,R19												I	A	E		
JMP BNE,LOOP1(R0)													I	A	E	
ADD R17,4,R17														I	A	E

i)

START: ADD R0,200,R18 ; İvedi veri 10 tabanında
 ADD R0,100,R17
 ADD R0,136,R16
 JMP BR,LOOP2(R0) ; Her zaman dallan
 NOP
LOOP1: SUB R16,4,R16
LOOP2: LDL (R16)0,R21
 LDL (R17)0,R22
 NOP
 ADD R21,R22,R23
 STL (R18)0,R23
 ADD R18,4,R18
 ADD R17,4,R17
 SUB R17,R16,R19
 JMP BNE,LOOP1(R0)
 NOP
 ADD R17,4,R17

ii) Farklı şekillerde çözülebilir.

1. Çözüm:

START: ADD R0,200,R18 ; İvedi veri 10 tabanında
 ADD R0,100,R17
 JMP BR,LOOP2(R0) ; Her zaman dallan
 ADD R0,136,R16
LOOP1: SUB R16,4,R16
LOOP2: LDL (R16)0,R21
 LDL (R17)0,R22

```
ADD R17,4,R17
ADD R21,R22,R23
STL (R18)0,R23
SUB R17,R16,R19
JMP BNE,LOOP1(R0)
ADD R18,4,R18
ADD R17,4,R17
```

2. Çözüm:

```
START:    ADD R0,200,R18    ; İvedi veri 10 tabanında
          ADD R0,100,R17
          ADD R0,136,R16
LOOP1:    LDL (R16)0,R21
          LDL (R17)0,R22
          ADD R17,4,R17
          ADD R21,R22,R23
          STL (R18)0,R23
          ADD R18,4,R18
          SUB R17,R16,R19
          JMP BNE,LOOP1(R0)
          SUB R16,4,R16
          ADD R17,4,R17
```