| Alumno: $_$ | | | | |
|--------------|--|--|--|--|
| | | | | |
| Alumno: $_$ | | | | |
| | | | | |
| Gruno | | | | |

Sesión XII

Planificación dinámica

El objetivo de esta sesión es comprender el funcionamiento de los algoritmos de Marcador y Tomasulo para planificación dinámica, y ver las diferencias entre ambos.

1. Carga el siguiente código:

```
# programa planificacion.s
# segmento de texto
.text
.globl main
main:
 la $t0, array
 lwc1 $f4,0($t0)
  lwc1 $f2,4($t0)
  lwc1 $f0,8($t0)
 mul.s $f6,$f0,$f0
  div.s $f0,$f6,$f2
  add.s $f6,$f4,$f4
fin:
  addi $v0,$0,10
                      # la llamada para salir del programa
  syscall
# segmento de datos
array: .float 3.0, 4.0, 9.0
# fin
```

Contesta a las siguientes cuestiones:

| Después de ejecutar el código usando el algoritmo de Tomasulo, dibuja aquí la tabla del estado de las instrucciones cuando la instrucción de suma se haya en el ciclo de escritura del resultado. |
|---|
| |
| |
| Dibuja la tabla equivalente cuando el algoritmo usado es Marcador. |
| |
| |
| ·Oué riagras salusione Terragula, que no salusione Marcador? Indécalos en este cierr |
| $\ensuremath{\mathbb{k}}$ Qué riesgos soluciona Tomasulo, que no soluciona Marcador? Indícalos en este ejemplo. |
| |
| |