

Exámenes

2022-UT2A (2.1,2.2,2.3) Prueba de seguimiento (Castellano)

[Volver a la Lista de Exámenes](#)

Parte 1 de 6 / 3.5 Puntos

Preguntas 1 de 13

0.7 Puntos. Puntos descontados por fallo: 0.21

Teniendo en cuenta la ruta de datos segmentada del procesador MIPS en las etapas IF, ID, EX, M y WB, y teniendo en cuenta que el ciclo de reloj es de 10 ns, indica qué respuesta es CIERTA:

- ✓ A. Todas las etapas deben tener un retardo idéntico a 10 ns
- ✓ B. La suma de retardos del registro de segmentación y la etapa más lenta no puede superar los 10 ns
- ✓ C. La aceleración que se obtendría, en comparación a la ruta de datos sin segmentar, es de 5, independientemente de la duración de cada etapa
- ✓ D. El tiempo de lectura o escritura en el banco de registros no puede ser inferior a 10 ns

Respuesta correcta: B

Preguntas 2 de 13

0.7 Puntos

En el procesador MIPS segmentado, las instrucciones de carga insertan 1 ciclo de parada si la instrucción siguiente consume en su etapa EX el dato leído de la memoria. Si el compilador, en esos casos, coloca instrucciones NOP entre ambas instrucciones, el valor del CPI obtenido por el programa (aumenta/disminuye/no cambia) ✓ disminuye

Respuesta correcta: disminuye

Preguntas 3 de 13

0.7 Puntos

Si un procesador segmentado realiza el cálculo de la dirección y condición de salto así como la escritura del PC en la fase 4 del ciclo de instrucción, cuando se emplea predict-not-taken para resolver los riesgos del control y el salto es efectivo, se cancelan ✓ 3 instrucciones.

Respuesta correcta: 3

Preguntas 4 de 13

0.7 Puntos. Puntos descontados por fallo: 0.21

Indica el número de ciclos de parada y el cortocircuito que aplicaría el procesador MIPS segmentado para resolver los riesgos de datos generados por la secuencia de instrucciones mostrada:

```
ld r1,100(r10)
```

```
sd r1,200(r11)
```

- ✓ A. 0 stalls, WBaMEM
- ✓ B. 0 stalls, WBaEX
- ✓ C. 0 stalls, MEMaMEM
- ✓ D. 1 stalls, WBaMEM

Respuesta correcta: A

Preguntas 5 de 13

0.7 Puntos. Puntos descontados por fallo: 0.21

Indica cuál de los siguientes casos se ocasiona un riesgo estructural:

- ✓ A. Dos instrucciones aritméticas calculan su resultado en la misma etapa en ciclos consecutivos.
- ✓ B. Una instrucción accede a memoria para leer o escribir un dato y el procesador tiene memorias cache separadas de datos e instrucciones.
- ✓ C. Una instrucción accede a memoria para leer o escribir un dato y el procesador tiene una memoria cache unificada de datos e instrucciones.
- ✓ D. Dos instrucciones acceden en el mismo ciclo de reloj al banco de registros, una para realizar una escritura de un resultado y la otra para leer operandos. El banco de registros tiene un

puerto de lectura por operando y un puerto de escritura.

Respuesta correcta: C

Parte 2 de 6 / 2.1 Puntos

Preguntas 6 de 13

0.7 Puntos. Puntos descontados por fallo: 0.21

Asumiendo una ruta de datos con un operador multiciclo de multiplicación en coma flotante con tiempo de evaluación (o latencia) de 4 ciclos y tasa de iniciación (initiation rate) de $\frac{1}{4}$ de ciclo, podemos afirmar que:

- ✓ A. El operador no está segmentado.
- ✓ B. El operador podrá ejecutar al mismo tiempo cuatro instrucciones, pero cada una de ellas en una etapa distinta.
- ✓ C. El operador está segmentado y permite introducir a ejecución una operación cada cuatro ciclos.
- ✓ D. El operador no está segmentado y tiene un tiempo de ejecución de un cuarto de ciclo.

Respuesta correcta: A

Preguntas 7 de 13

0.7 Puntos. Puntos descontados por fallo: 0.21

Indica el número de ciclos de parada y el cortocircuito que aplicaría el procesador MIPS segmentado para resolver los riesgos de datos generados por la secuencia de instrucciones mostrada. Considera que las latencias del multiplicador y del sumador son 7 y 4, respectivamente:

```
mul.d f0, f1, f2
```

```
add.d f0, f0, f3
```

- ✓ A. 0 stalls, WBaA1
- ✓ B. 6 stalls, M7aA1
- ✓ C. 6 stalls, WBaA1

- ✓ D. 7 stalls, WBaA1

Respuesta correcta: C

Preguntas 8 de 13

0.7 Puntos. Puntos descontados por fallo: 0.21

En el procesador MIPS con operaciones multiciclo:

- ✓ A. Se producen riesgos estructurales por emplear operadores multiciclo segmentados.
- ✓ B. Todas las demás respuestas son correctas.
- ✓ C. Se producen riesgos estructurales por la ejecución simultánea de dos instrucciones que escriben en bancos de registros distintos.
- ✓ D. Se producen riesgos estructurales por escritura simultánea en el banco de registros por parte de dos o más instrucciones multiciclo de coma flotante.

Respuesta correcta: D

Parte 3 de 6 / 1.4 Puntos

Preguntas 9 de 13

0.7 Puntos. Puntos descontados por fallo: 0.21

En un procesador con predicción dinámica de salto, si el salto finalmente es "no tomado" y la predicción falla:

- ✓ A. Se actualiza el estado del predictor.
- ✓ B. Se cancelan las instrucciones buscadas antes de la de salto.
- ✖ C. Todas las demás opciones son correctas.
- ✓ D. Se comienza la búsqueda de instrucciones en la dirección destino del salto.

Respuesta correcta: A

Preguntas 10 de 13

0.7 Puntos. Puntos descontados por fallo: 0.21

Un predictor de dos niveles de tipo gselect con dos bits de historia global, obtiene la predicción de una instrucción de salto:

- ✓ A. necesita dos tablas que almacenan predicciones de 2 bits.
- ✓ B. teniendo en cuenta el comportamiento del salto en cuestión y de las dos últimas instrucciones de salto ejecutadas
- ✓ C. teniendo en cuenta únicamente el comportamiento del salto en cuestión
- ✓ D. teniendo en cuenta el comportamiento del salto en cuestión y de la última instrucción de salto ejecutada

Respuesta correcta: B

Parte 4 de 6 / 1.0 Puntos

Preguntas 11 de 13

1.0 Puntos

Teniendo en cuenta la ruta de datos del procesador MIPS segmentada en cinco etapas (IF: etapa 1 del ciclo de instrucción, ID: etapa 2, EX: etapa 3, M: etapa 4, WB: etapa 5), que aplica todos los cortocircuitos posibles para resolver conflictos de datos, que resuelve los conflictos de control mediante ciclos de parada, que calcula la condición de salto en la etapa 2 del ciclo de instrucción y que modifica el PC en la etapa 4, y que no tiene ningún conflicto estructural, calcula el CPI para un alto número de iteraciones del bucle en el siguiente código:

```
loop: ld r3, 0(r2)
      ld r4, 0(r3)
      daddi r2, r2, 8
      dadd r1, r1, r4
      sd r4, 1024(r3)
      daddi r10, r10, -1
      bnez r10, loop
      sd r1, 0(r11)
      <sgte+1>
      <sgte+2>
      <sgte+3>
```

CPI =  1.5714**Respuesta correcta:** 1.71**Parte 5 de 6 / 1.0 Puntos**

Preguntas 12 de 13

1.0 Puntos

Sea el siguiente código que se ejecuta en un procesador MIPS:

```
mul.d f2, f0, f0
beqz r1,etiqueta
add.d f2, f1, f1
```

El procesador resuelve los riesgos de datos mediante ciclos de parada y cortocircuitos, mientras que los riesgos de control los resuelve con la técnica *predict-not-taken*, actualizando el PC en la etapa ID. El procesador dispone de una unidad de suma en coma flotante segmentada con $Tev=4$ y un multiplicador no segmentado multiciclo con $Tev=6$.

Si el valor de r1 es distinto de cero, ¿cuantos ciclos de parada se introducirán en la ejecución de la instrucción add.d? ☒ 1

Respuesta correcta: 1**Parte 6 de 6 / 1.0 Puntos**

Preguntas 13 de 13

1.0 Puntos

Sea el siguiente código en ensamblador:

```
nozero:    li t0, 13          # Número de elementos del vector
           li v0, 0          # contador inicial = 0
           li t1, V          # dirección vector V
loop:      lw t2, 0(t1)       # lectura V[i]
           addi t0, t0, -1    # Decrementa elementos vector
           bnez t2, sigue     # Si V[i] es distinto de cero salta
           addi v0, v0, 1     # Incrementa contador
```

```
sigue:      addi t1, t1, 4    # Incrementa dirección vector V  
           bnez t0, loop     # Siguiente iteración
```

Dicho código implementa la función *nozero* que calcula el número de elementos de un vector de 13 elementos con valor igual a cero.

El código se ejecuta en un procesador segmentado de 5 etapas el cual resuelve todos los riesgos de datos con cortocircuitos. El procesador implementa un BTB con un predictor de dos bits con saturación. La tabla tiene 16 entradas e inicialmente está vacía. En ausencia de historia del salto se utiliza *predict-not-taken*. Cuando la información del salto se almacena por primera vez en la BTB, el estado del predictor se pone a "00" (*Strongly Not Taken*) si el salto no es efectivo y a "11" (*Strongly Taken*) en caso contrario. Un fallo de predicción ocasiona la inserción de 2 ciclos de parada.

Indica cuantos ciclos de penalización en total introducirá cada instrucción de salto en la ejecución del código anterior para el caso de un vector que contenga elementos con los valores "0 1 0 0 0 1 0 0 0 0 1 0 0"

a) Ciclos de penalización `bnez t2, sigue:` ✓ 6 ciclos

b) Ciclos de penalización `bnez t0, loop:` ✓ 4 ciclos

Respuesta correcta: 6, 4