MULTIPLE SELECCIÓN CON PREGUNTAS INTEGRADORAS

Siguen el orden de conocimientos impartidas en la Unidad 1 y el Apéndice 2 Las respuestas aparecen al final del este apéndice

	LA SALIDA DE UN PROCESO DE DATOS	2. UN DATO A PROCESAR	3. LÁ UNIDAD DE CONTROL
b. c. d. e. f.	Ninguna de las anteriores	 a. Va al registro RI b. Va a la UC para ser controlado c. Va primero a un registro y luego a la UAL d. Va primero a la UAL y luego a un registro e. Es localizado en memoria por la UAL f. Está en memoria mezclado con las instrucciones del programa g. Ninguna de las anteriores 	 a. Da órdenes a la UAL b. Controla que los datos lleguen correctamente a la UCP c. Da órdenes a los periféricos d. Da órdenes a la memoria e. Ordena memorizar un resultado de la UAL f. Secuencia las acciones para ejecutar cada instrucción g. Ordena tomar de memoria las instrucciones. h. Ordena tomar de memoria datos i. Compara dos números
	4 UN PERIFERICO	5. LA UAL	6. UNA ROM
b. c. d. e. f.	Es el disco rígido Es la unidad de disco rígido Es un módem Puede ser sólo de entrada Está vinculado a una interfaz Convierte datos internos en externos y viceversa Puede operar simultáneamente con otro Puede ser memoria externa	 a. Realiza operaciones lógicas b. Gobierna la lógica de la UCP c. Constituye la inteligencia de la UCP d. Ordena guardar el resultado de cada operación que realiza e. Genera números que antes no existían f. Recibe las instrucciones aritméticas que llegan g. Ninguna de las anteriores 	 a. No es de acceso random b. Es una memoria sólo para datos c. Es una memoria cuyos contenidos pueden copiarse en una RAM d. Es una memoria estática e. No se direcciona f. Es una memoria RMM g. Si es EEPROM es volátil h. Funciona sin energía i. Ninguna de las anteriores
	7. UNA MEMORIA DINÁMICA	8. EL CONTENIDO DE UNA POSICION DE MEMORIA DE LECT/ESCRITURA	9. UN WORD
b. c. d. e. f.	Es no volátil Se usa para programas que cambian continuamente Se usa solo para datos variables Es más rápida que una estática Es más lenta que una ROM Se usa para contenidos que cambian continuamente Ninguna de las anteriores	 a. Es un número de 8 bits invariable b. Es un número que es la dirección de esa posición c. Es el byte guardado en esa posición d. Puede ser parte de un word e. Puede elegirse a voluntad f. Es un número de 16 bits g. Puede verse como 8 llaves "si-no" que cambian en cada escritura h. Puede ser parte de una instrucción o dato i. Puede cambiar cada vez que se lee esa posición j. Tiene igual número de bits que la dirección de esa posición k. Tiene un número de bits igual al número de líneas de datos del bus l. Llega por las líneas de dirección m. Debe ser siempre el mismo n. Es volátil 	posición de memoria principal

12. LA UNIDAD DE CONTROL 11. AL REGISTRO DE INSTRUCCIÓN 10. UN SISTEMA OPERATIVO a. Puede estar en firmware a. Van los resultados de la UAL a. Genera SZVC Controla si el software está bien Controla los datos que van a la b. Va la dirección donde está el Son programas no ejecutables por UAL código de cada instrucción Es controlada por el sistema opela UC Van los datos con que opera cada Son programas autoejecutables d. rativo instrucción Cuando se ejecuta debe estar Ordena lectura/escritura de Va el código de la instrucción a necesariamente en RAM memoria principal ejecutar Forma parte del software del Ordena pasar un resultado de la sistema Es controlado por el sistema UAL a un registro operativo Puede ejecutar programas Controla que la UAL funcione Ninguna de las anteriores Administra los cuatro recursos de correctamente un sistema q. Ninguna de las anteriores Son programas que se ejecutan permanentemente, a la par de los programas de usuario Ninguna de las anteriores 15. LA ROM DE CONTROL 14. LA UAL 13. EL SOFTWARE a. Contiene instrucciones Suma números reales a. Es controlado por el hardware b. Contiene microcódigo Suma números naturales Expresa algoritmos Contiene códigos de instrucción Suma números enteros Puede existir como firmware Ordena leer datos numéricos en la d. Es firmware d. Puede ser reemplazado por hard-Contiene al sistema operativo memoria principal o en registros ware que realice la misma función Forma parte de la ROM BIOS Modifica el valor de los indicadores Puede almacenarse en archivos e. Almacena el resultado de cada Controla que el hardware de un ejecutables computador no presenta fallas operación que efectúa Ninguna de las anteriores Ninguna de las anteriores Almacena el valor de indicadores h. Usando SZVC ejecuta una instrucción de salto En una sola operación calcula raices cuadradas 17. EL COPROCESADOR 18 LOS CODIGOS DE 16. SALIDAS DE LA UC MÁQUINA DE UN PROCESADOR MATEMATICO a. Son los códigos de operación de Puede sumar números enteros y a. Generan microcódigo las instrucciones que ejecuta fraccionarios b. Cambian al ritmo de los pulsos Son los códigos de instrucción de Permite ejecutar otro programa en reloi las instrucciones que ejecuta Ejecutan pasos de instrucciones paralelo con el procesador (UCP) C. En una sola operación calcula Sólo son ejecutables por Son las líneas de direcciones y de d. procesador u otro compatible datos del bus que sale de la UCP raices cuadradas Permiten ubicar datos en memoria Abren y cierran caminos dentro de Opera cada vez que se ejecuta e. Indican la dirección de cada insuna instrucción para punto flotante la UCP trucción Puede realizar operaciones lógicas Manejan los periféricos Indican dónde guardar cada resul-Acelera la ejecución de cualquier Controlan al registro RI tado que genera la UAL h. Decodifican cada instrucción programa g. Conforman un lenguaje de alto ni-Se usa en procesadores de texto Provienen de las salidas de la vel Ordena sumas de enteros a la UAL ROM de Control Constituyen el lenguaje assembler Ninguna de las anteriores Tienen un valor que se establece Son combinaciones de unos y al ejecutar el sistema operativo k. Ninguna de las anteriores Son generados por un compilador creado para ese procesador Van al registro RI Constituyen lenguaje de máquina

19. 33 MILLONES DE PULSOS RELOJ POR SEGUNDO	20. UNA INSTRUCCION SE EJECUTA	21. UNA INSTRUCCIÓN DE SALTO
 a. Equivalen a 33 millones bits/seg b. Equivalen a 33 millones de Hertz c. Equivalen a 33 millones ciclos/seg d. Equivalen a 33 millones de Mflops e. Equivalen a 0,033 pulsos/seg f. Equivalen a 33 nseg g. Ninguna de las anteriores 	 a. Mediante una secuencia de microcódigos b. Merced a la acción del sistema operativo c. En dos o más pulsos reloj d. En un pulso reloj e. Una vez que la UAL terminó de ejecutar la operación ordenada f. Si previamente fue decodificada g. Mediante una serie de movimientos codificados en microcódigos h. En una millonésima de segundo o menos i. Ninguna de las anteriores 	 b. Permite que se pase a ejecutar una subrutina c. Ordena pasar a ejecutar otra instrucción que no es la siguiente d. Permite repetir n veces una secuencia de instrucciones e. Es ejecutada por el sistema operativo f. Permite decidir entre dos instrucciones cuál se ejecutará
22. EL FIRMWARE	23. UN MICROPROCESADOR	24. UN PROCESADOR CON UN WORD DE 4 BYTES = 32 BITS
a. Es software almacenado en ROMb. Pueden ser datos almacenados en ROM	 a. Puede ser un procesador dedicado en un periférico 	22.34.1.32.42.4.12
c. Es software almacenado en un CD d. Son los programas de la ROM BIOS	b. Puede contener la UCPc. Ejecuta microinstruccionesd. Es sinónimo de coprocesador	 b. Tiene un bus de direcciones de 32 bits c. Requiere una memoria con una
e. Es cualquier pastilla ROM escrita f. Es hardware que sirve para almacenar programas en forma	Es un microcontrolador Ninguna de las anteriores	capacidad de 2 ³² Bytes d. Requiere una memoria con una capacidad de 2 ³² x 4 Bytes
permanente g. Son archivos ejecutables h. Ninguna de las anteriores		e. Puede acceder a 32 bits de memoria simultáneamente f. Ninguna de las anteriores
25. LA CONVERSION A/D LA REALIZA	26. LA ELECTRONICA DE UN PERIFERICO	27. UN PORT
 a. Un módem b. Una impresora c. El teclado d. Los ports e. Un mouse f. Ninguna de las anteriores 	 a. Es el primer nivel de electrónica en relación con el exterior b. Puede realizar conversión A/D y D/A según sea c. Puede contener un microprocesador dedicado d. Puede tener memoria e. Controla movimientos mecánicos en los periféricos que así lo requieran f. Está en comunicación con la interfaz a la que está ligada g. Está directamente conectada al bus de datos 	 a. Puede realizar conversión A/D b. Está conectado a un bus c. Recibe y envía información digital d. Adapta velocidades e. Es un buffer f. Contiene órdenes para su periférico g. Ninguna de las anteriores

29. UN ADM 28. UNA INTERRUPCION POR IRQ EN UNA ENTRADA-SALIDA Se puede hacer por ADM a. Permite realizar la fase de transferena. Puede ser generada por el SO Se puede hacer por AIM cia en una E/S b. Detiene el reloj de la UCP Se hace mediante la instrucción IN si Supone un dispositivo que escribe y Es una forma de llamar a subrutina la operación es de entrada por AIM lee la memoria principal Permite sincronizar el AIM Implica transferencia de datos del Es equivalente a una interrupción Tiene lugar cada vez que se activa una periférico a memoria o viceversa Es rápido por que no demanda la eje-Implica transferencia de datos de una cución de programas, pero la veloci-Interrumpe la ejecución de una f. interfaz a memoria o viceversa dad puede limitarse por la velocidad de instrucción Ninguna delas anteriores transferencia del bus Sólo tiene lugar en una interrupción g. Requiere el uso de la pila Requiere la intervención de la UCP Requiere el uso de la pila Se realiza a la par que se ejecuta un Sucede al final de una ADM Ninguna de las anteriores programa Se realiza ejecutando un programa del sistema operativo Se hace entre UCP y memoria 33. UN AIM 32. UNA JERARQUÍA DE MEMORIAS 31. UN BUS DE 32 LINEAS DE DATOS Y 10 MHz a. Requiere leer o escribir ports de una a. Permite una máquina más económica Tiene un ancho de 32 interfaz Permite una máquina más rápida Tiene un ancho de 10 MHz b. Se sincroniza con una IRQ Permite una máquina de gran capaci-Tiene un ancho de banda de 320 c. Implica que el periférico interrumpa dad de memoria MB/seg. d. Requiere el uso del registro RI És única para cada computador Tiene un ancho de banda de 40 d. Requiere el uso de AX en un Tiene varias alternativas para cada MB/seg procesador de Intel computador Ninguna de las anteriores Puede ser más rápido que un ADM Es única para todos los computadores Requiere la ejecución de de una misma época tecnológica instrucciones Ninguna de las anteriores Puede combinarse con un ADM Ninguna de las anteriores 36. UNA INTERFAZ 35. EL BUS ISA 34. EL BUS PCI Activa el cable IRQ Va a la velocidad del bus local a. Es el local bus Permite iniciar una AIM b. Puede ser suplantado por el bus VESA Está unido directamente al bus local Maneja la pila Es sinónimo de AT Bus Es sincrónico C. Está conectada al bus de direcciones Es asincrónico Requiere un chip controlador Está conectada al bus de datos Sólo puede operar hasta 8 Mhz Permite manejar otros buses Puede ser leída o escrita por la UC Podría funcionar a 50 Mhz Puede ir más rápido que el local bus Recibe comandos para la electrónica Se usa junto al VESA o el PCI Ninguna de las anteriores g. h. Se conecta directamente al bus local del periférico Indica errores en una E/S Ninguna de las anteriores Puede efectuar conversiones A/D Ninguna de las anteriores 39. UN PROCESADOR RISC 38. UNA PILA 37. UNA LECTURA DE MEMORIA a. Ejecuta instrucciones de reducido a. Provee direcciones de retorno a. Tiene lugar durante la ejecución de b. Es leída o escrita merced a la direcnúmero de bits una instrucción b. Requiere un coprocesador ción que provee el Stack Pointer b. Es ordenada por un port c. Puede estar en la electrónica de un Almacena información relativa a cualc. Es ordenada por un microcódigo quier programa o subrutina interrumperiférico d. Supone la activación de un cable que d. No emplea "pipe line" pidos va de la UCP a memoria Accede más rápido a memoria que un Es una zona de memoria principal Es ordenada por un dispositivo que Forma parte del sistema operativo RISC realiza ADM Puede ejecutar instrucciones de má-Ninguna de las anteriores Sólo requiere direccionar una posición quina simiples de un procesador RISC Ninguna de las anteriores

30. LA FASE DE TRANSFERENCIA