PEMBAHASAN SOAL UAS OAK 2019

1.

```
1) Diket: CPU time A = 10 detik

clock rate A = clock rote B = 2 GHz

;2 × 109

Instruksi B = 1,5 × Instruksi A

a) clock cycle A = CPU time A × clock rate A

= 10 × 2 × 109

; 20 × 109

clock cycle B = 1,5 × 20 × 109

; 30 × 109

clock cycle A = clock rate B

clock cycle A = clock rate B

clock cycle A = Clock cycle B

CPU time A = Clock cycle B

CPU time B

20 × 109

10 ; 30 × 109

cpu time B

(PU time B = 10 × 30 × 109

zo × 109

= 15 detik
```

2.

a) add \$t0, \$s1, \$s2 mult \$t0, \$s0, \$t0 div \$t0, \$t0, \$s3 sw \$t0, 0(\$s0)

b)
$$t0 = a \times 4$$

 $t1 = b \times 4$
 $t0 = X[a]$
 $t1 = Y[b]$
 $s0 = X[a]$
 $t2 = X[a] + 8$
 $t0 = X[a] + 8 + X[a]$
 $t1 = X[a] + 8 + X[a]$
 $t1 = X[a] + 8 + X[a]$

3. Control Hazard

	offset			t =	1	2	3	4	5	6	7	8	9
a:=0	0100	MOV	AX,	0000	IF	DE	IF	DE	EX				
repeat	0103	MOV	CX,	000A		IF	DE	IF	DE	EX			
a:=a+1	0106	ADD	AX,	0001			IF	DE	IF	DE	EX		
until a=10	0109	XOR	CX,	AX				IF	DE	IF	DE	EX	
	010B	JNZ	010	3	-				IF	DE	IF	DE	EX
a:=b	010D	POP	AX		-					IF	DE	EX	

Saat instruksi JNZ 0103 dieksekusi (t9), instruksi POP AX telah selesai dieksekusi (t8). Jika lompatan ternyata tidak dilakukan, maka hal ini tidak menjadi masalah karena memang instruksi berikutnya adalah POP AX. Namun jika lompatan ternyata dilakukan, maka hal ini akan menjadi masalah karena register AX telah diubah oleh instruksi POP AX.

Data Hazard

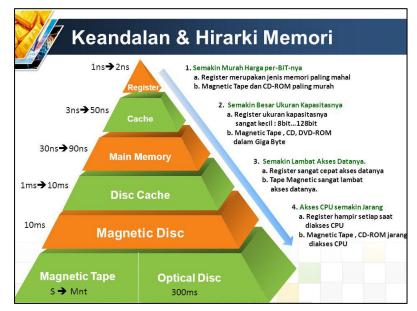
Ketergantungan Data (data hazard)

Jika operand untuk suatu instruksi merupakan hasil dari instruksi sebelumnya yang belum selesai dalam pipeline, maka kasus ini disebut ketergantungan data (data dependency).

Contoh:

		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	→ Siklus clock
ıstruksi	ADD R1,R2	FI	DI	КО	FO	EI	TH							
	SUB R1,R2		FI	DI	КО			FO	EI	TH				
				FI	DI			КО	FO	EI	TH			
1					FI			DI	КО	FO	EI	TH		
		Pipeline diam pada dua siklus clock												

4. a)



- b)
- Pemroses memberi instruksi ke perangkat I/O kemudian melanjutkan melakukan pekerjaan lainnya.
- Perangkat I/O akan menginterupsi meminta layanan saat perangkat telah siap bertukar data dengan pemroses.
- Saat menerima interupsi perangkat keras (yang memberitahukan bahwa perangkat siap melakukan transfer), pemroses segera mengeksekusi transfer data.

- c)
- Program Driven digunakan CPU untuk menyelesaikan hanya satu tugas saja, yang mana prosesnya akan begitu lama karena belum bisa multitasking.
- Namun pada Interrupt Driven I/O ketika proses lain ada yang masuk akan disanggah dan difilter proses mana yang akan dikerjakan terlebih dahulu, yang memungkinkan Interrupt Driven I/O bisa multitasking.
- DMA menyimpan instruksi-intruksi yang diterima oleh I/O, sehingga CPU tidak mengalami crash dan dipastikan bisa multitasking.

5.

```
5) a) Multiplicand (M) = 7 = 0111
Multiplier (Q) = 8 = 1000
        .> Start rep :1
           Q = 1000 -> M shift left = 1110
                          Q shift right = 0100
           rep 1 < 32 → Start
        >> Start tep = 2
           Q = 0100 -> M shift left = 11100
                          Q shift right = 0010
           rep 2 < 32 → Start
        >> Start rep = 3
           a = 0010 -> M shift left = 111000
                         Q shift right = 0001
           rep 3 < 32 → Start
        .> Start rep = 4
           Q = 0001 -> Result = M = 111000
                          M shift left = 111 0000
                          Q Shill right = 0000
           rep 4 < 32 - Start
        >> Start rep = 5
           dan seferusnya result tidak berubah
           karena (2 = 0000 (tidak ada angka 1)
```

b) Result sudah ditemukan pada repetisi ke 4, namun repetisi tetap dilakukan sebanyak 32 kali. Sehingga tidak efektif dalam waktu karena harus menunggu 32 repetisi.