同济大学课程考核试卷(A卷)

2022 学年第 二 学期 2022

	202	2 — 2023 子 ¹	十年 -	子
命是	题教师签名:	审核教师	F签名:	
课	号:100160	课名: 计算机系统	E 结构	考试考查:考查
此卷	竞选为:期中考试()、期约	咚考试(√)、重考()试	卷	
年级	5 专业			得分
→,	单项选择题(共 26 分,每是	夏2 分)		
1.	Amdah l 定律指出:系统中与 有关。	芒一部件由于采用某种更快的	执行方式后整个系	统性能的提高与这种执行方式的
		可的比例 B. 切时钟频率 D.		比例及整个计算机的时钟频率
2				示机原有速度的医慢 ,但该部件的原处理时间仅为整
	统运行时间的 20%,则采用			
	A. 1 / 0.36	B. 1/0.2	4	
	C. 1 / 0.45	D. $1 / 0.8^2$	l	
3.	某计算机有 10 种指令,操	作码采用 2-4-6等长扩展码	马,如果按照指令护	操作码长度从小到大排列,以下
	的指令条数的组合	是不可能的。		
	A. 3条、7条	B. 2条、8	3条	
	C. 2条、4条、4条	D. 3条、	3条、4条	
4.	在 RISC 体系结构中,规定定	运算型指令。		
	A. 在寄存器和存储器之间	可进行操作		
	B. 都在通用寄存器内进行	亍操作		
	C. 在存储器中进行操作			
	D. 在运算器内进行操作			
5.	在采用二级 Cache 的计算机	系统中,假设在 1000 次访存	中,第1级 Cach	e 失效 40 次,第 2 级 Cache 失
	效 20 次。在这种情况下,复	度 2 级 Cache 的局部缺失率和	口全局缺失率各是_	o
	A.4%和 2%		B. 4%和 4%	
	<mark>C.50%和 2%</mark>		D. 2%和 50%	
6.	不能提高 Cache 7	存储系统的性能。		
	A. 降低缺失代价		B. 降低命中率	
	C. 降低缺失率		D. 降低 Cache f	命中时间
7.	与相联度有关的缺失是	o		

第1条指令加载 vo 。

第2条指令计算 V1 = 1 / V0。

第3条指令计算 V3 = V1 + V2, 依赖于 V1 和 V2。 不满足链接要求:

运算部件冲突: 1 / vo 需要使用特殊的除法部件,而不是普通的加法或乘法

部件,可能与其他运算部件冲突。

B. 容量缺失

时间不一致: 1 / V0 通常耗时较长,导致第一个结果分量的生成时间延迟, 无法与其他指令链接。

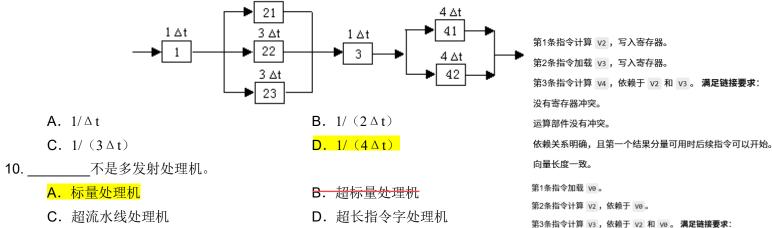
D. 局部缺失 向量长度限制: 若除法结果的向量长度与后续加法操作不一致,也会导致无法

种指令。

B. 31种

C. 255 种 D. 496 种

9. 下图是一条单功能流水线,图中标明了各功能段所需的时间,这条流水线的最大吞吐率应为



D. 超长指令字处理机

不可以采用向量链接技术。

11. 在向量处理机中,下列指令组中

12. 16 个处理器用单级互连网络互连,将 10 号连到 2 号处理器,可用

A. V2←V0+V1

A. 强制缺失

C. 冲突缺失

A. 241 种

8. 指令操作码采用 4-8 等长扩展码, 最多可以有

V3←存储器

V4←V2*V3

C. V0←存储器

V3←V1+V2

A. Cube₃(立方体函数)

C. PM2-1 (PM2I 函数)

V1←1/V0

V3←V2+V0 D. V0←V1+V2

B. V0←存储器

V2←V0*V1

V3←V0+V4 V5←V3*V0

第1条指令计算 vo 。

没有寄存器冲突。 运算部件没有冲突。

第2条指令计算 v3 ,依赖于 v0 。 第3条指令计算 v5 ,依赖于 v3 和 v0 。 满足链接要求:

依赖关系明确,且指令结果的分量时间和向量长度一致。

没有寄存器冲突。

运算部件没有冲突。

第一个结果分量生成时间一致,且向量长度相同。

D. Shuffle(均匀洗牌函数)

B. PM2+2 (PM2I函数)

13. 能够实现二进制地址编号中第 K 位位值不同的输入端和输出端之间的连接。

A. 交换置换

B. 方体置换

C. 蝶式置换

D. 均匀洗牌置换

二、填充题(每空0.5分,共7分)

1. 有一个计算机系统按功能划分成 4 级,各级的指令都不相同,每 一级指令都比下一级指令的功能强 M 倍, 即第 i 级的一条指令能完成第 i-1 级的 M 条指令的功能。但第 i 级的一条指令需要第 i-1 级的 N 条指令解释。 如果一段第1级的程序运行需要 Kns, 那么第2级上的功能等效程序运行需要 第4级上的功能等效程序运行需要 2. 当向量长度大于向量寄存器长度时,需要一种处理长向量的程序结构,将长向量分段处理,这种结构叫 做 , 这种技术称为 向量循环开采 技术。 3. 设 T1 和 T2 分别是 CPU 访问到 M1 和 M2 中信息所需的时间, H 为命中 M1 的概率, 则由 M1 和 M2 构成的

第2级需要 KN/M ns 第4级需要 KN3/M3 ns

向量循环/分段开采 技术 当向量的长度大于向量寄存器的长度的 结构处理这个长向量,这种技术称为向量循 环开采技术,也称为向量分段开采技术。 这种分段和循环由系统硬件和软件控制 完成,对于程序员是透明的。

	3. 设 T1 和 T2 分别是 CPU 访问到 M1 和 M2 中信息所需的时间, H 为命中 M1 的概率,则由 M1 和 M2 构成的					
	二级存储系统的等效访问时间为: T_{avg}	$=H\cdot T_1+(1-H)\cdot (T_1+T_2)$	_。使二级存储系统的等	等效访问速度接近于第		
	一级存储器访问速度的依据是程序的_	局部性原理,	它包括空间局部性和时间	间局部性两方面。		
4.	4. 控制相关可分为: 无条件转移 、条件	转移、 子程序调用 和	调用/ 返回??	三种。		
5.	5. 在一个基于 Tomasulo 算法、预测执行	和保持精确异常的硬件实	只现技术中, 它的基本思 然	想是:指令按序发射、		
	乱序执行 、乱序完成和 按/	予提交 。前者(第1个空)可以提高执行	f效率,降低 RAW 相		
	关的影响;后者(第2个空)可以在排	6令提交之前避免任何无	法恢复的行为发生,这样	样才能实现预测错误后		
	的恢复和实现精确异常。					
6.	6. 在 STARAN 互连网络中,采用级控制力	5式实现的是 _广播功能 _	功能,采用部	分级控制方式实现的		
	是 多播功能 功能。					
7.	7.采用 E 立方体寻径方式来确定 4 维超立	方体网络中从源结点 S	(1011) 到目标结点 D	(0100) 距离最短的路		
	径,所经过的中间结点的编号依次为_	0011、1	000 和0100	0		
三、	三、(8分)已知4个程序在计算机A、B、	C 上的执行时间(s)分	别如下表所示。假设4~	个程序都分别执行 108		
	条指令,请分别计算这4个程序在计算	算机 A、B、C 上执行时的	的 MIPS。根据这些 MIPS	3值能否直接评价这3		
	台计算机相对性能的优劣?如果不能,	你能否找到一种方法对	这3台计算机的相对性的	能进行排序?		
	程序计算	·机 A 计	·算机 B	计算机 C		

10

100

1000

800

20

20

50

100

1

1000

500

100

程序 1

程序2

程序3

程序4

四、(8分)某模型机有9条指令,其使用频度分别为:

ADD: 30%	SUB: 24%	LOD: 6%	STO: 7%
JMP: 7%	SHR: 2%	ROL: 3%	MOV: 20%
STP: 1%			

要求:有2种指令字长,且都是二地址指令。操作码采用扩展编码,并限制只能有2种不同码长。假设该机²有若干个通用寄存器,主存宽度为16bit,按字节编址,采用按整数边界存储,任何指令都在1个主存周期中取得。短指令为寄存器-寄存器型,长指令为寄存器-主存型。主存地址能变址寻址。

- ① 根据给出的全部要求,设计优化实用的操作码编码,并计算平均码长;
- ② 画出该机的 2 种指令字的格式,标出各字段的位数。该机允许使用多少个可编址的通用寄存器?访存变址寻址的最大相对位移量是多少字节?

五、(8分)一个由 Cache 与主存储器组成的二级存储系统,已知主存容量为 4M 字,Cache 容量为 128K 字。 采用组相联映像与变换,Cache 共分 32 组,主存与 Cache 的块大小为 64 字。

- ① 写出主存和 Cache 的地址格式,要求说明各字段的名称和位数;
- ② 假设 Cache 的存取周期为 10ns,命中率为 0.95,希望采用 Cache 后的加速比达到 10,那么要求主存的存取周期应为多少?

六、(共12分)在编号分别为0~7的8个处理机之间,要求按下列配对通信:(5,0)、(1,4)、(6,3)、(2,7)。请选择所用多级互连网络类型及其控制方式,并画出该网络的拓扑结构图,说明各级交换开关的状态。该网络是阻塞型网络吗?

七、(15分)考虑如下一段程序:

for (i=900; i>0, i=i-1)

x[i]=x[i]+s;

其中, s 为标量, 它可以直接编译为如下 MIPS 代码:

Loop: L.D F0,0(R1) ; F0 为向量元素, R1 为其初始地址

ADD.D F4,F0,F2 ; **F2** 含有标量 **s**,完成向量与标量的加法

S.D F4,0(R1) ; 存储结果

 DADDUI
 R1,R1,#-8
 ; 指针递减 8 字节(因为是双字/DW)

BNE R1,R2,Loop ; 转移, 若 R1! =R2, R2 的值是预先计算好的

- ① 计算代码未作调度之前每次迭代所需的时钟周期数;
- ② 使用循环展开(loop unrolling)方法将上述循环体展开 3 次。设 R1 的初值是 24 的倍数,寄存器不重用。试给出相应的 MIPS 代码,并计算每次迭代(未作调度)所需的时钟周期数;
- ③ 在②的基础上,试给出两种以上进一步加快循环程序执行速度的技术,并简述其原理。 为解决 RAW 冲突所需的延迟时间如下表所示:

产生结果的指令	使用结果的指令	时延 (时钟周期)
FP ALU op	另一个 FP ALU op	3
FP ALU op	Store double	2
Load double	FP ALU op	1
Load double	Store double	0
DADDUI	BNE	1
BNE		1

八、(16 分) 计算机运行如下浮点运算程序,假设加法延迟 2 个时钟周期、乘法延迟 10 个时钟周期、除法延迟 40 个时钟周期,请分析分别采用 Tomasula 算法和硬件的前瞻执行,在 ADD.D F4, F0, F6 完成写结果时刻 保留站、ROB 项及状态寄存器的字段值与状态项。

L.D F0, 40(R1)

L.D F2, 30(R2)

ADD.D F4, F0, F6

DIV.D F8, F6, F2

SUB.D F10, F2, F6

MUL.D F12, F10, F0

ADD.D F2, F10, F0

S.D F2, 50(R3)