

PARTE I (sem consulta)

1. **NOTA:** Use no máximo 40 palavras para responder a cada uma das 4 alíneas seguintes:
 - a) Descreva sucintamente as duas operações básicas que devem ser levadas a cabo pelo *datapath* sempre que ocorre uma excepção.
 - b) Na norma IEEE 754 existem valores reservados para o expoente que configuram casos particulares de codificação. Indique quais são e o seu significado.
 - c) Diga o que entende por “*forwarding*” e qual a sua utilidade (dê um exemplo ilustrativo).
 - d) Identifique o tipo a que pertence a instrução “*lw \$2, 0(\$3)*”, os respectivos campos que a compõem e os respectivos valores.

2. Considere o *datapath single-cycle* que foi apresentado nas aulas teóricas. Admita os seguintes atrasos de propagação envolvidos nos vários elementos operativos e de estado:

Memória externa (dados e código): Leitura – 5ns; Escrita – 8ns
File Register: Leitura – 2ns; Escrita – 4ns *Sign Extend*: 1ns
ALU (qualquer operação): 3ns *Somadores*: 1ns *Outros dispositivos*: 0ns

 - a) Determine o tempo mínimo necessário à execução das seguintes três instruções:

add \$s0, \$s1, \$s2 lw \$t0, 20(\$a0) sw \$t9, 0(\$s0)
 - b) Determine, justificando adequadamente, a máxima frequência de relógio desta arquitectura.

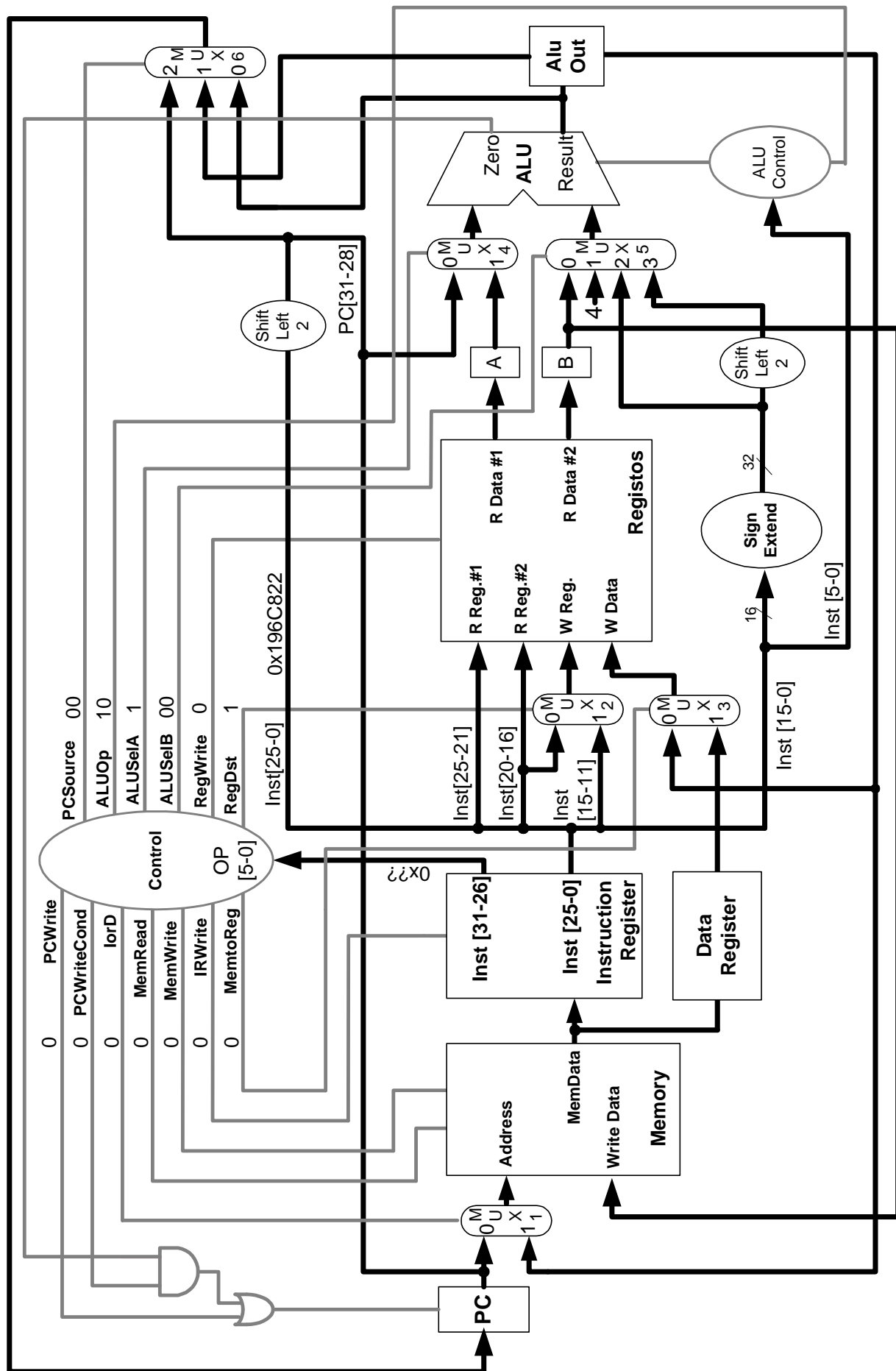
3. Considere que o conteúdo dos registos \$f6 e \$f4 é respectivamente:

\$f6 = 0 00010010 010100000000000000000000
\$f4 = 1 01101111 110000000000000000000000

 - a) Obtenha a representação das quantidades armazenadas naqueles registos (codificadas segunda a norma IEEE 754) na forma $\pm 0, m \cdot 2^{\text{exp}}$, em que “*m*” e “*exp*” estão em decimal.
 - b) Determine o resultado da instrução **div.s \$f0, \$f6, \$f4**, realizando, em binário e/ou hexadecimal, os passos necessários à sua obtenção. Indique, em binário, qual o conteúdo do registo \$f0 após a execução da instrução.

4. Considere, na **figura 2**, o trecho de código *Assembly* ali apresentado. Admita que o valor presente em \$PC corresponde ao *label* “**lp1:**”, que nesse instante o conteúdo dos registos é o indicado, e que vai iniciar-se o “*instruction fetch*” da próxima instrução. Considere ainda o *datapath* e a unidade de controlo fornecido na próxima página, no pressuposto de que corresponde a uma implementação simplificada do MIPS de execução multi-ciclo sem *pipelining*.
 - a) Escreva em hexadecimal, nas duas colunas do lado direito da fig.2, o endereço em que se encontra armazenada cada uma das instruções do código fornecido, e o respectivo conteúdo, sabendo que a primeira linha corresponde à instrução presente no *label* “**lp1:**”.
 - b) Considere que os valores indicados no *datapath* fornecido correspondem à “fotografia” tirada no decurso da execução de uma dada instrução. Identifique qual a instrução em causa, escreva a linha de código correspondente em *Assembly* do MIPS e determine em que fase de execução esta se encontra. Justifique adequadamente a sua resposta.
 - c) Preencha a tabela fornecida em anexo com o nome de cada uma das fases de execução da instrução “**addi \$10, \$10, -1**” e com o valor que tomam, em cada uma delas, os sinais e valores do *datapath* e os sinais de controlo ali indicados. Admita que o valor lógico “1” corresponde ao estado activo. (considere que \$10 contém o valor indicado na tabela da figura 2).

Não se esqueça de preencher o cabeçalho
 - d) Sabendo que a frequência do relógio do CPU é de 500 MHz, determine o tempo total que demora a executar o código fornecido, desde o instante inicial do *instruction fetch* da instrução presente em “**lp1:**” até ao momento em que vai iniciar-se o *instruction fetch* da instrução presente em “**next:**”. Justifique adequadamente a sua resposta.



Nome: _____

Curso: _____ N° Mecanográfico: _____

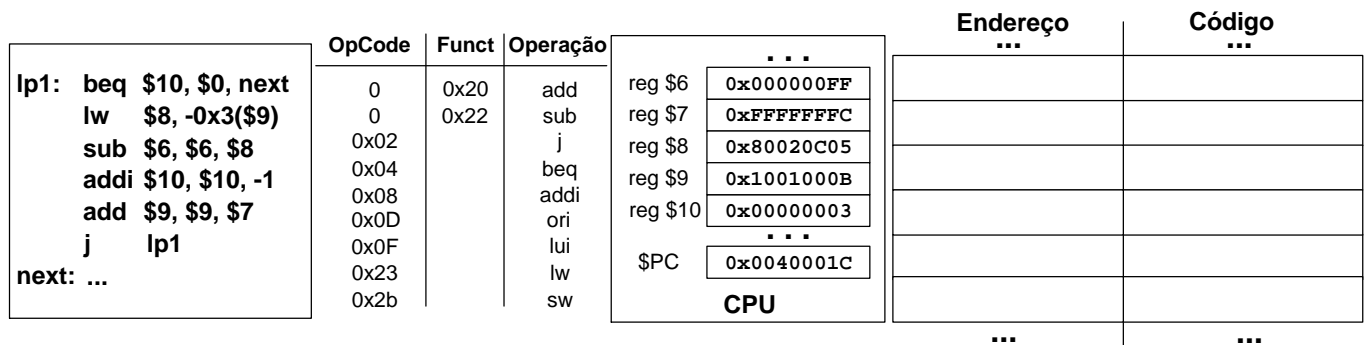


Figura 2 (Problema 4)

Fase 1	Fase 2	Fase 3	Fase 4	Fase 5
--------	--------	--------	--------	--------

Nome da fase					
--------------	--	--	--	--	--

Datapath					
A					
B					
Data Register					
ALU Out					
ALU Result					
ALU Zero					

Controlo					
ALUSelA					
ALUSelB					
ALUOp					
IorD					
IRWrite					
MemRead					
MemtoReg					
MemWrite					
PCSource					
RegDst					
RegWrite					
PCWrite					
PCWriteCond					

PARTE II

NOTE BEM: Leia atentamente todas as questões, comente o código usando a linguagem C e respeite a convenção de passagem de parâmetros e salvaguarda de registos que estudou ☺. Respeite rigorosamente os aspectos estruturais e a sequência de instruções indicadas no código original fornecido, bem como as indicações, quando existirem, sobre quais os registos a usar para cada variável.

Considere o seguinte trecho de código em linguagem C:

```
int main (int argc, char* argv[])
{
    static int lista[10];
    int totalmin;    /* deve residir no registo $s2 */
    float media;     /* deve residir no registo $f20 */
    float varia;

    if ((argc > 0) && (argc < 11))
    {
        totalmin = analise (argc, argv, lista);

        (...)

        varia = variancia (argc, lista, media);

        print_str ("Variância: "); /* system call */
        print_float (varia);        /* system call */
        return 0;
    }
    else
    {
        print_str ("Erro");
        return 1;
    }
}
```

1. Codifique em *Assembly* do MIPS, a função **main**, sabendo que os protótipos das funções **analise** e **variancia** são os seguintes:

```
int analise (int num, char* palavras[], int* lista);

float variancia (int num, int* lista, float media);
```

Defina, no segmento de dados, as *strings* e as variáveis declaradas como *static*.

(v.s.f.f.)

2. Considerando que a função **contamin** tem o seguinte protótipo:

```
int contamin (char* str);
```

traduza para *Assembly* do MIPS, a função **analise**.

```
int analise (int num, char* palavras[], int* lista)
{
    int i;
    int min;
    int total = 0;

    for (i = 0; i < num; i++)
    {
        min = contamin (palavras[i]);
        lista[i] = min;
        total = total + min;
    }

    return total;
}
```

3. Traduza para *Assembly* do MIPS, a função **contamin**.

```
int contamin (char* str)
{
    int cont = 0;

    while (*str != '\0')
    {
        if ((*str >= 'a') && (*str <= 'z'))
        {
            cont++;
        }
        str++;
    }

    return cont;
}
```

4. Traduza para *Assembly* do MIPS, a função **variância**.

```
float variancia (int num, int* lista, float media)
{
    int i;
    float dif;
    float varia = 0.0;

    for (i = 0; i < num; i++)
    {
        dif = (float)lista[i] - media;
        varia = varia + (dif * dif);
    }

    return varia / (float)num;
}
```