

1ª Questão) (1,0 ponto) Usando o sistema de previsão local de desvio de 2 bits, mostrado na Figura1, um certo loop é executado duas vezes:

- a) (0,5 ponto) Considerando que o estado inicial seja 00, calcule a porcentagem de acertos e erros de previsão, considerando-se que o loop termina com 10 iterações;
- b) (0,5 ponto) Compare com o caso em que não use esse sistema de previsão, e apenas considere que a previsão seja sempre de desvio;

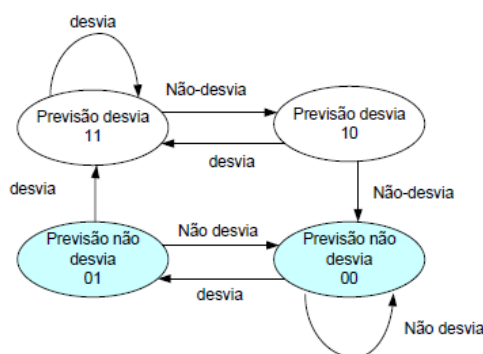


Figura 1 – Preditor de dois bits

2ª Questão) (1,0 ponto) Usando o sistema de previsão local de desvio de 1 bits, um certo loop é executado duas vezes:

- a) (0,5 ponto) Considerando-se que o estado inicial seja 0 (previsão não desvia), calcular a porcentagem de acertos e erros de previsão, considerando-se que o loop termina com 10 iterações;
- b) (0,5 ponto) Comparar com o caso em que não use esse sistema de previsão, e apenas considere que a previsão seja sempre de desvio;

3ª Questão) (1,0 ponto) Supondo que melhoramos uma máquina fazendo as instruções de adição serem executadas 2 vezes mais rápidas, e as instruções de multiplicação 4 vezes mais rápidas. Se o tempo de execução de certo benchmark antes do melhoramento é de 100s, sendo 20s em adição e 40s em multiplicação.

- a) (0,5 ponto) Calcule o speedup
- b) (0,5 ponto) Calcule o fator de melhoramento total

4ª Questão) (1,0 ponto) Suponhamos que melhoramos uma máquina fazendo todas as instruções de ponto-flutuante serem executadas 5 vezes mais rápido.

- a) (0,5 ponto) Se o tempo de execução de certo benchmark antes do melhoramento é de 10s, qual seria o speedup se metade dos 10s é despendida em instruções de ponto-flutuante?
- b) (0,5 ponto) Estamos procurando um benchmark para testar a nova unidade de ponto-flutuante acima, e queremos que o benchmark todo mostre um speedup de 3. Um benchmark é executado em 100s, com o antigo hardware de ponto-flutuante. Quanto do tempo de execução as instruções de ponto-flutuante devem corresponder nesse programa para que possamos produzir o speedup desejado nesse benchmark?

5ª Questão) (2,0 pontos) Considere a seguinte ideia: modificar a arquitetura do conjunto de instruções e retirar a capacidade de especificar um deslocamento para instruções de acesso à memória. Especificamente, todas as instruções *load-store* com deslocamento diferente de zero devem se tornar pseudo-instruções e devem ser implementadas por meio de duas instruções. Por exemplo:

addi \$at, \$t1, 104 # some o deslocamento a um registrador temporário
lw \$t0, \$at # nova forma de fazer lw \$t0, 104(\$t1)

Que mudanças devem ser feitas no caminho de dados multiciclo e no controle para que essa arquitetura simplificada possa funcionar?

6ª Questão) (2,0 pontos) Considere a seguinte ideia: modificar a arquitetura do conjunto de instruções e retirar a capacidade de especificar um deslocamento para instruções de acesso à memória. Especificamente, todas as instruções *load-store* com deslocamento diferente de zero devem se tornar pseudo-instruções e devem ser implementadas por meio de duas instruções. Por exemplo:

addi \$at, \$t1, 104 # some o deslocamento a um registrador temporário

lw \$t0, \$at # nova forma de fazer lw \$t0, 104(\$t1)

Que mudanças devem ser feitas no caminho de dados multiciclo e no controle para que essa arquitetura simplificada possa funcionar?

7ª Questão) (2,0 pontos) Assuma que o seguinte código é executado sobre um processador com pipeline de 5 estágios, com adiantamento e um preditor de desvio de 1 bit (com estado inicial em 0)

Convenções: X – bolha, F - flush do pipeline, -- para estágio não usado, - _ adiantamento ou leitura após escrita no mesmo ciclo. Estágios do pipeline: BI(Busca), DI (Decodificação), EX (Execução) MEM (Memória) WB (Writeback)

Label1: sw \$2,20(\$4)

beq \$2, \$3, Label2 //tomado

add \$1,\$6,\$4

slti \$2,\$s1, 100

Label2: beq \$1,\$2,Label1//não tomado

and \$1,\$1,\$4

lw \$2, 0(\$s1)

a) (1,0 ponto) Desenhe o diagrama de execução com e sem preditor para este código, assumindo que não há slots de atraso e o que desvio executa no estágio MEM

b) (1,0 ponto) Qual é o speed-up alcançado ao mover a execução de desvio para o estágio DI. Assuma que a comparação no estágio DI não afeta o tempo de ciclo de clock.

8ª Questão) (2,0 pontos) Assuma que o seguinte código é executado sobre um processador com pipeline de 5 estágios, com adiantamento e um preditor de desvio de 2 bit (com estado inicial em 01)

Convenções: X – bolha, F - flush do pipeline, -- para estágio não usado, - _ adiantamento ou leitura após escrita no mesmo ciclo. Estágios do pipeline: BI(Busca), DI (Decodificação), EX (Execução) MEM (Memória) WB (Writeback)

Label1: sw \$2,20(\$4)

beq \$2, \$3, Label2 //tomado

add \$1,\$6,\$4

slti \$2,\$s1, 100

Label2: beq \$1,\$2,Label1//não tomado

and \$1,\$1,\$4

lw \$2, 0(\$s1)

a) Desenhe o diagrama de execução com e sem preditor para este código, assumindo que não há slots de atraso e o que desvio executa no estágio EX

b) Qual é o speed-up alcançado ao mover a execução de desvio para o estágio DI. Assuma que a comparação no estágio DI não afeta o tempo de ciclo de clock.

9ª Questão) (2,0 pontos) Considere o conjunto de instruções abaixo

					Latência
I1	div	F6	F6	F4	3
I2	lw	F2	45(R3)		1
I3	mult	F0	F2	F4	3
I4	div	F8	F6	F2	4
I5	sub	F10	F0	F6	2
I6	add	F6	F8	F2	1

- a) (0,4 ponto) Identifique as situações de dependência (WAW, WAR, RAW) na seguinte sequência de código acima, do MIPS64:
- b) (0,4 ponto) Apresente uma sequência de termino em ordem e outra em fora de ordem (que execute no menor tempo)
- c) (0,4 ponto) Quais dependências são conflitos (hazards) que podem ser resolvidos com adiantamento? Quais dependências que são conflitos e irão provocar a parada (bolhas) na execução?
- d) (0,4 ponto) Se não há adiantamento ou detecção de conflito, insira nops para assegurar a execução correta e desenhe o diagrama de execução do pipeline para este código
- e) (0,4 ponto) Repita o item anterior, mas adicione nops somente quando um conflito não pode ser evitado por mudando ou rearranjando estas instruções. Você pode assumir o registrador R7 para guardar valores temporários em seu código modificado.

10ª Questão) (2,0 pontos) Considere o conjunto de instruções abaixo

					Latência
I1	div	F6	F6	F4	4
I2	lw	F2	45(R3)		1
I3	mult	F0	F2	F6	3
I4	div	F8	F6	F2	4
I5	sub	F10	F0	F6	2
I6	add	F6	F8	F2	1

- a) (0,4 ponto) Identifique as situações de dependência (WAW, WAR, RAW) na seguinte sequência de código acima, do MIPS64:
- b) (0,4 ponto) Apresente uma sequência de termino em ordem e outra em fora de ordem (que execute no menor tempo)
- c) (0,4 ponto) Quais dependências são conflitos (hazards) que podem ser resolvidos com adiantamento? Quais dependências que são conflitos e irão provocar a parada (bolhas) na execução?
- d) (0,4 ponto) Se não há adiantamento ou detecção de conflito, insira nops para assegurar a execução correta e desenhe o diagrama de execução do pipeline para este código
- e) (0,4 ponto) Repita o item anterior, mas adicione nops somente quando um conflito não pode ser evitado por mudando ou rearranjando estas instruções. Você pode assumir o registrador R7 para guardar valores temporários em seu código modificado.

11ª. Questão) (2,0 pontos) Mostrar o resultado (**para décimo ciclo**) do uso do placar (scoreboard) para a sequência de instruções, considerando-se que a instrução LD leva 1 ciclo para execução; MUL, 6 ciclos. ADD e SUB levam 3 ciclos; e DIV, 20 ciclos.

LD F2, 34(R2)
LD F6, 45(R3)
MUL F0, F2, F4
SUB F8, F6, F2
DIV F10, F0, F6
ADD F6, F8, F2

