

Politecnico di Milano – Sede di Cremona Anno Accademico 2020/2021

Architettura dei Calcolatori e Sistemi Operativi

Esame - 07.07.2021

Prof. Carlo Brandolese

Cognome	Nome
Matricola	Firma

Istruzioni

- 1. Scrivere con cura, negli spazi sopra segnati, il proprio cognome, nome, numero di matricola e apporre la firma.
- 2. È vietato consultare libri, eserciziari, appunti ed utilizzare la calcolatrice e qualunque strumento elettronico (inclusi i cellulari), pena l'invalidazione del compito.
- 3. Il testo, debitamente compilato, deve essere riconsegnato in ogni caso.
- 4. Il tempo della prova è di 3 ore

Valutazione

Domanda	Voto	Note
А		
В		
С		
D		
Е		
F		

Si vuole implementare un modulo per la gestione di un semplice stack di dimensione fissa i cui elementi sono di tipo intero. L'implementazione, tuttavia, deve essere thread-safe, cioè deve funzionare correttamente anche quando utilizzata da più thread concorrenti. Le funzioni che il modulo deve implementare sono le seguenti:

```
    int pop (void)
    void push (int n)
    int top (void)
    Restituisce il valore alla cima dello stack e lo rimuove
    lmpila il nuovo valore n sullo stack
    Restituisce il valore alla cima dello stack, senza rimuoverlo
```

A tale scopo si considerino le seguenti assunzioni:

- 1. Lo stack è inizialmente vuoto
- 2. Gli elementi dello stack sono memorizzati in un array privato del modulo
- 3. La dimensione massima dello stack è definita dalla macro STACK SIZE
- 4. Se lo stack è pieno la funzione push () non impila il nuovo elemento
- 5. Se lo stack è vuoto la funzione pop () restituisce il valore 0

```
#define STACK SIZE
                   1000
static int stack[STACK SIZE];
static int sp = 0;
static pthread mutex t mutex;
void push( int n ) {
     pthread mutex lock(&mutex);
     if( sp < STACK SIZE ) {</pre>
          stack[sp++] = n;
     pthread mutex unlock(&mutex);
}
int pop( void ) {
     int value = 0;
     pthread mutex lock(&mutex);
     if (sp > 0)
          value = stack[--sp];
     pthread mutex unlock(&mutex);
     return value;
}
int top( void )
{
     int value = 0;
     pthread mutex lock(&mutex);
     if(sp > 0) {
          value = stack[sp];
     pthread mutex unlock(&mutex);
     return value;
}
```

Si scrivano in codice assembly MIPS le funzioni:

```
void push( int n );
int pop( void );
```

che eseguono le tipiche operazioni di gestione dello stack. Per l'implementazione si parta dalla seguente definizione dei sue simboli SP (stack pointer) e STACK memoria riservata allo stack. Per semplicità, si ignorino le condizioni di errore relative alla situazione stack vuoto e di stack pieno.

```
.data
SP:
           .word
                      0
STACK:
           .space
                      4096
           .text
push:
             $t0, SP
                              # &SP
        la
        la
             $t1, STACK
                             # &STACK
        lw
             $t2, 0($t0)
                             # SP
             $t1, $t1, $t2
                              # &STACK[SP]
        add
             $a0, 0($t1)
        sw
                              # STACK[SP] = arg
        addi $t2, $t2, 4
                              # SP++
             $t2, 0($t0)
                              # save SP
        sw
        jr
             $ra
                              # return
              $t0, SP
       la
                              # &SP
pop:
              $t1, STACK
                              # &STACK
       la
       lw
              $t2, 0($t0)
                              # SP
              $t2, $t2, -4
                              # SP++
       addi
              $t1, $t1, $t2
       add
                              # &STACK[SP]
              $v0, 0($t1)
                              # retval = STACK[SP]
       lw
              $t2, 0($t0)
                              # save SP
       sw
       jr
              $ra
                               # return
```

Domanda C

Si consideri una gerarchia di memoria composta da:

• Memoria centrale: 4GB, indirizzabile a parole di 16 bit

Cache istruzioni: 64K, diretta, linee da 128B

• Cache dati: 8K, completamente associativa, linee da 128B

Tali memorie presentano i seguenti tempi di accesso:

- Accesso alle cache: 1 ciclo di clock
- Accesso alla memoria centrale in modalità normale: 100 cicli di clok
- Accesso alla memoria centrale in modalità burst: 200 cicli di clock per la prima parola, 50 cicli di clock per le parole a indirizzi successive (modalità burst).

Si consideri inoltre la situazione in cui:

- Hit rate della memoria istruzioni pari al 98%
- Hit rate della memoria dati pari al 99.5%

Sulla base di queste informazioni:

1. Indicare la struttura degli indirizzi di memoria per le memorie cache

```
4GB -> 32 bit

ICACHE
#index = log2( 64KB / 128 )= log2( 2^16 / 2^7) = 9
#offset = log2(128) = 7
#tag = 32 - 9 - 7 = 16

DCACHE
#offset = log2(128) = 7
#tag = 32 - 7 = 25
```

2. Calcolare il tempo medio di accesso alle due cache

```
Le linee della ICACHE e della DCACHE sono uguali pertanto:

Tmiss = 1cc + 200cc + (128 / 2 - 1) * 50cc = 3351cc

Per la ICACHE:

Tave = 1cc * 0.98 + 3351cc * 0.02 = 68cc

Per la DCACHE

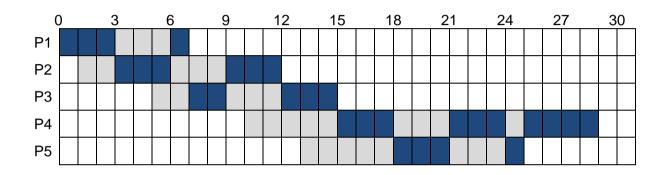
Tave = 1cc * 0.995 + 3351cc * 0.005 = 17.75 cc
```

Domanda D

Si considerino i seguenti processi:

Processo	Arrival Time	Execution time
P1	0	4
P2	1	6
P3	5	5
P4	10	10
P5	13	4

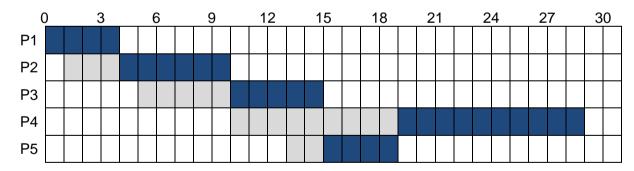
Si realizzi lo scheduling secondo l'algoritmo Round Robin con quanto di tempo pari a 3 tick di sistema, sapendo che al momento del context switch vengono dapprima accodati i processi uscenti sospesi, quindi i processi nuovi. Si calcolino il tempo di attesa massimo e medio.



$$T_{MAX} = 9$$

$$T_{AVE} = (3 + 5 + 5 + 9 + 8) / 5 = 6$$

Si realizzi lo scheduling secondo l'algoritmo Shortest Remaining Time e si calcolino anche in questo caso il tempo di attesa massimo e medio.



$$T_{MAX} = 9$$

$$T_{AVE} = (0 + 3 + 5 + 9 + 2) / 5 = 3.8$$

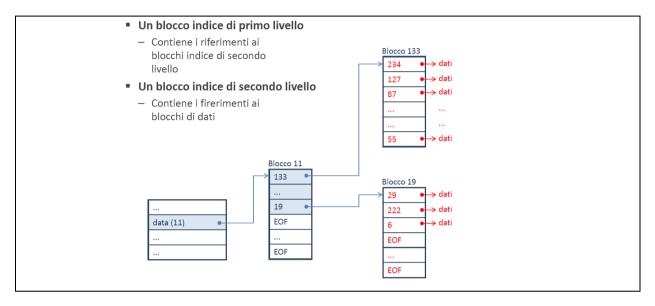
Domanda E

Si un filesystem organizzato come descritto nel seguito.

Dimensione blocco: 512 byteDimensione indirizzi: 2 byte

Allocazione: Indicizzata a due livelli

Si rappresenti graficamente la struttura di un file.



Si calcoli la dimensione massima del volume

Con indirizzi di 2 byte si possono indirizzare 2^16 blocchi. Ogni blocco ha dimensione 512 = 2^9 byte Il volume ha dimensione massima 2^16 *2^9 = 2^25 = 32 MB

Si calcoli la dimensione massima di un file

Ogni blocco contiene $512 / 2 = 2^9 / 2 = 2^8$ indici Si hanno pertanto 2^8 blocchi di secondo livello e $(2^8)^*(2^8)$ blocchi dati La dimensione massima di un file è perciò $(2^8)^*(2^8)^*(2^9) = 2^25 = 32$ GB

ΝΟΤΔ

Siccome il volume è della stessa dimensione, in realtà anche un unico file non potrebbe avere tale dimensione bensì, al più, 32GB meno la dimensione dei 2^8+1 blocchi indice.

Si determini il numero di blocchi cui è necessario accedere per leggere 2KB di dati di un file a partire dalla posizione 1100 dall'inizio del file stesso.

Per accedere a 2KB sono necessari 5 blocchi poiché l'inizio della zona da leggere non è allineata ad un multiplo di 512 byte.

Si deve inoltre accedere al blocco indice di primo livello ed al primo blocco indice di secondo livello.

Il numero totale di accessi è pertanto 2 + 5 = 7.

Domanda F

Si descriva il concetto di "register forwarding" e la motivazione per cui è utile inserirlo nella pipeline MIPS. Si riporti un diagramma, anche semplificato, di come tale tecnica modifica la pipeline.

