

## BİLGİSAYAR MİMARİSİ



Feza BUZLUCA  
İstanbul Teknik Üniversitesi  
Bilgisayar Mühendisliği Bölümü



<http://www.akademi.itu.edu.tr/buzluca>  
<http://www.buzluca.info>



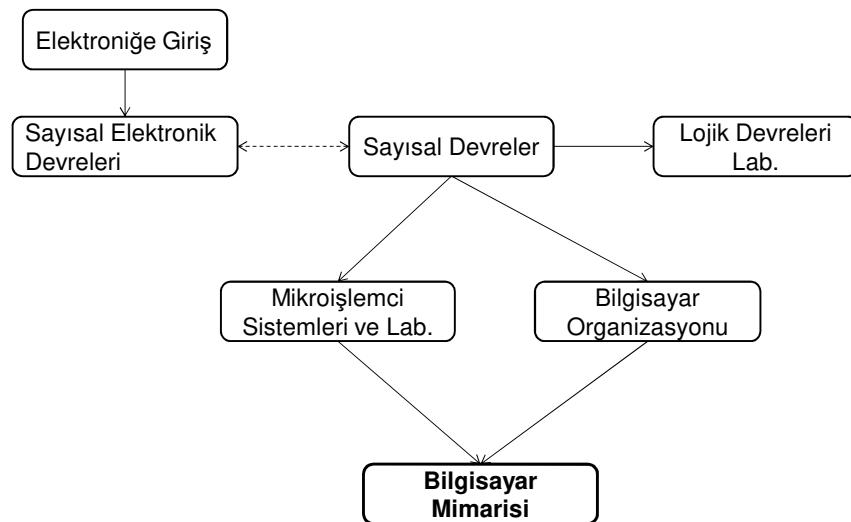
Bilgisayar Mimarisi Ders Notlarının Creative Commons lisansı Feza BUZLUCA'ya aittir.  
Lisans: <https://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/deed.tr>  
<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/legalcode.tr>

[www.akademi.itu.edu.tr/buzluca](http://www.akademi.itu.edu.tr/buzluca)  
[www.buzluca.info](http://www.buzluca.info)



2005 - 2020 Feza BUZLUCA 1.1

### 1.0 İTÜ Bilgisayar Mühendisliği Bölümündeki donanım derslerinin bağlantıları



[www.akademi.itu.edu.tr/buzluca](http://www.akademi.itu.edu.tr/buzluca)  
[www.buzluca.info](http://www.buzluca.info)



2005 - 2020 Feza BUZLUCA 1.2

### 1.1. Bilgisayar mimarisini neden öğrenmek gereklidir?

Kaynak: **IEEE/ACM Bilgisayar Bilimleri Ders Programları 2013**,

Hazırlayan: The Joint Task Force on Computing Curricula  
of the IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers) Computer Society  
and ACM (Association for Computing Machinery)

- Bilgisayar/bilişim dünyasında çalışan profesyoneller, bilgisayar programları bir sihir sonucu çalıştırınan kapalı bir kutu gibi görmemeliler.
- Bilgisayar mimarisi, bilgisayar mühendisliğinin temel konularından biridir ve bir bilgisayar mühendisi işini iyi yapabilmek için bu konuda (en azından) pratik bilgiye sahip olmalıdır.
- **Yüksek performanslı yazılımlar geliştirebilmek** için paralellik, hız, gecikme gibi konuları bilgisayar mimarisi çerçevesinde öğrenmeleri gereklidir.
- **Uygun bir bilgisayar sistemi seçebilmek** için çeşitli donanım birimlerinin özelliklerini ve sistem üzerindeki etkilerini bilmek gereklidir.

Örneğin; MİB'in saat işaretçi hızı, bir komutun çevrim sayısı, bellek boyu, ortalama bellek erişim süresi gibi.

### 1.1. Bilgisayar mimarisini neden öğrenmek gereklidir? (devamı)

Kaynak: **IEEE/ACM Bilgisayar Mühendisliği Ders Programları 2016**:

"Bilgisayar mühendislerinin ilgilenmesi gereken alanlardan biri de zorlu ikilemler yaratarak mühendislik problemlerine neden olan yazılım/donanım arayüzleridir.

Bu arayüzdeki çalışmalar **bilgisayar mimarisi** ve makine dili konularında bilgili olmayı gereklili kılabilir.

Yazılım/donanım arayüzlerinde yapılan çalışmalarla zor kararlara neden olan ikilimler oluşabilir, bu da özel amaçlı bilgisayarların ve sistemlerin tasarlanması gereklili kılabılır.

Örneğin, güvenliğin kritik olduğu bir sistemde, kullanıcıların veya halkın zarar görmemesini sağlamak önemlidir.

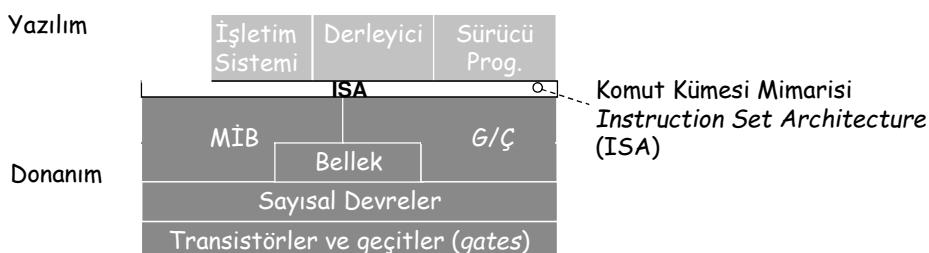
Bilgisayar mühendisi, tasarladığı sistemi (donanım ve yazılım) gerektiği şekilde test ederek, hatta beklenmedik değerleri ve durumları da testlerde dikkate alarak sistemin güvenli bir biçimde çalışmasını sağlamalıdır."

#### Dersin Amacı:

1. Hız, maliyet gibi unsurları da göz önünde bulundurarak **donanım çözümleri üretmek** için bilgisayar mimarısını öğrenmek
2. İşlemci yapısı, hızı, bellek kapasitesi gibi seçenekleri değerlendirerek belli bir sorunu çözmek (yürüteceğimiz projeyi gerçekletemek) için **uygun bilgisayar sistemlerini seçebilmek**
3. Büyük veya adanmış (embeded) sistemler için **kaliteli yazılım geliştirebilmek**

**Konular:**

- İş hattı (*Pipeline*)
  - Komut iş hattı (*Instruction pipeline*), komut düzeyinde paralellik
  - İş hattındaki sorunlar ve çözümleri
- Giriş/Çıkış Organizasyonu (*Input/Output Organization*)
  - El sıkışma
  - Merkezi işlem birimi (MİB) - bellek arası veri aktarımı
- Kesme (*Interrupt*)
  - Vektör, öncelik, iç içe kesmeler
- Doğrudan Bellek Erişimi (*Direct Memory Access - DMA*)
- Bellek Organizasyonu
  - Cep bellek (*Cache memory*)
  - Görüntü bellek (*Virtual Memory*)
- Disk dizileri, RAID: (*Redundant Array of Independent/Inexpensive Disks*)
- Çok işlemcili ve çok çekirdekli sistemler (*Multiprocessor and multicore systems*)
  - Cep bellek tutarlılığı (*Cache coherency*)
- Kayan Noktalı Sayılar (*Floating Point Numbers*)

**1.2. Bir bilgisayar sisteminin katmanlı modeli:**

Komut kümesi mimarisi (ISA) bir bilgisayar donanımının, alt düzey programcıya (sistem programlarına) görünen yüzüdür.

ISA, makine dili komutları, programcıya görünen saklayıcıları ve işlemcinin doğal veri yapılarını içerir.

### 1.3 Merkezi İşlem Birimi (*The Central Processing Unit - CPU*)

#### 1.3.1 MİB'lerin sınıflandırılması

Çeşitli özelliklerine göre değişik grplara ayırmak mümkündür.

- Operand sayılarına göre:
  - Sıfır operandlı (*Zero operand/address machines*) makineler  
Yığın yapılı makine (*Stack machine*) olarak da adlandırılır.
  - Bir adresli makineler (*Accumulator machines*)
  - İki operandlı/adresli makineler (*Saklayıcı-saklayıcı, saklayıcı-bellek, bellek-bellek*)
  - Üç operandlı makineler
- Komut yapıları, sayıları ve adresleme kiplerine göre:
  - CISC (*Complex Instruction Set Computer*)
  - RISC (*Reduced Instruction Set Computer*)
- Komut ve veri belleklerine göre:
  - Von Neumann mimarisi
  - Harvard mimarileri

#### 1.3.1.1 Komut yapıları, sayıları ve adresleme kiplerine göre:

- a) CISC (*Complex Instruction Set Computer*)
- b) RISC (*Reduced Instruction Set Computer*)

##### CISC:

Amaç:

- Derleyicilerin işini kolaylaştırmak: Makine dili yüksek düzeyli dillere yaklaşır.
- Programların performansını arttırmak: Yetenekli komutlar ile daha kısa programlar yazmak mümkün olur.

Temel özellikleri:

- Çok sayıda komut (100 -250)
- Karmaşık komutlar ve adresleme kipleri (dolaylı adresleme ile bellek erişimi)
- Doğrudan bellek üzerinde işlem yapan komutlar
- Mikroprogramlı denetim birimi

Bu özelliklerin yan etkileri:

- Farklı uzunluklarda komutlar. Çözmek ve önceden bellekten okumak (*prefetch*) daha zordur.
- Bazı komutlar çok az kullanılır.
- İşlemcilerin iç yapıları karmaşıktır.

Bkz. Ek A: Örnek CISC işlemci  
**MC 68000**

**RISC:**

Yüksek düzeyli programlama dilleri ile yazılmış olan programların CISC makinelerde derlenmesi ile elde edilen kodlar incelendiğinde aşağıdaki noktalar belirlenmiştir:

- Çok sayıda atama ( $A = B$ ) yapılmaktadır.
- Erişilen veri tipleri çoğunlukla yerel ve basit (dizi, matris olmayan) verilerdir.
- Makine dili programlarda en büyük yükü alt program çağrıları oluşturmaktadır. Geri dönüş adresi, parametre aktarımı, yerel değişkenler, yığın (bellek) kullanımı
- Alt programların büyük çoğunluğu (%98) 6 ya da daha az parametre aktarmaktadır.<sup>1</sup>
- Alt programların büyük çoğunluğu (%92) 6 ya da daha az yerel değişken kullanmaktadır.<sup>1</sup>
- Alt program çağrıma derinliği büyük çoğunlukla (%99) 8'den daha azdır.<sup>2</sup>

İncelenen programlardan elde edilen bu veriler dikkate alınarak merkezi işlem birimlerinin performanslarını artırmak amacıyla daha az bellek erişimi yapan ve birazdan açıklanacak olan özelliklere sahip olan RISC işlemciler tasarılmıştır.

1. Andrew S. Tanenbaum, Implications of structured programming for machine architecture, Communications of the ACM, Vol.21 , No.3 (1978),pp. 237 - 246

2. Yuval Tamir and Carlo H. Sequin, "Strategies for Managing the Register File in RISC," IEEE Transactions on Computers Vol. C-32(11) pp. 977-989, 1983.

**RISC Özellikleri:**

Değişik özelliklere sahip RISC işlemciler bulunmakla birlikte aşağıdaki özellikleri ortaktır:

- Az sayıda komut vardır (yaklaşık 30), komutların işlevleri basittir.
- Az sayıda, basit adresleme kipi (örneğin 3 adet)
- Sabit uzunlukta komut yapısı (komut çözme işi kolaydır)
- Komutlar bellek üzerinde işlem yapmazlar, işlemler iç saklayıcılarında yapılır.
- Belleğe sadece yazma/okuma işlemleri için erişilir (*load-store architecture*).
- Tek çevrimde alınıp yürütülebilen komutlar (komut iş hattı (*pipeline*) sayesinde)
- Devrelendirilmiş (*hardwired*) denetim birimi.

**Diğer Özellikler:**

Aşağıdaki özelliklerin bazıları tüm RISC'lerde bulunmamayabilir, bazıları ise CISC MİB'lerde de bulunabilir. Ancak bunlar RISC'ler için özellikle önemlidir.

- Çok sayıda saklayıcı (128-256) (*register File*)
- Kesişimli (*overlapped register window*) saklayıcı penceresi
- Komutlar için optimize edilebilen iş hattı
- Harvard mimarisi

Bkz. Ek B:  
**RISC işlemciler**

**CISC ve RISC işlemci örnekleri:**

- **CISC:**

VAX, PDP-11, Intel x86 until Pentium, Motorola 68K.

- **RISC:**

MIPS, SPARC, Alpha, HP-PA, PowerPC, i860, i960, ARM, Atmel AVR

- **Karışık (Hybrid)** (Dış kabuğu CISC özellikleri göstermektedir ancak iç çekirdeği RISC yapısındadır: Pentium, AMD Athlon.

Günümüzdeki durum:

RISC işlemciler bazı CISC özellikleri tasarımlarına katarken

bazı CISC işlemciler de RISC özellikleri içermektedir.

Sonuç olarak güncel bazı RISC tasarımları, örneğin PowerPC, "saf" bir RISC değildir.

Benzer şekilde bazı CISC işlemciler de, örneğin Pentium II ve sonrası, "saf" CISC tasarımlar değildir ve RISC işlemcilerin bazı özelliklerini taşımaktadırlar.

**RISC işlemcilerin kullanıldığı ürünlerle ilişkin örnekler:**

- **ARM:**

- Apple iPod , Apple iPhone, iPod Touch, Apple iPad.
- Palm and PocketPC PDA, smartphone
- RIM BlackBerry smartphone/email device.
- Microsoft Windows Mobile
- Nintendo Game Boy Advance

- **MIPS:**

- SGI computers, PlayStation, PlayStation 2

- Power Architecture (IBM, Freescale (eski Motorola SPS)):

- IBM supercomputers, midrange servers and workstations,
- Apple PowerPC-tabanlı Macintosh
- Nintendo Gamecube, Wii
- Microsoft Xbox 360
- Sony PlayStation 3

- **Atmel AVR:**

- BMW otomobillerde denetçi olarak kullanılıyor.

### 1.3.1.2. MİB'lerin komut ve veri belleklerine göre gruplanması

a) Von Neumann Mimarisi:

Komutlar ve veriler aynı bellekte yer alır.

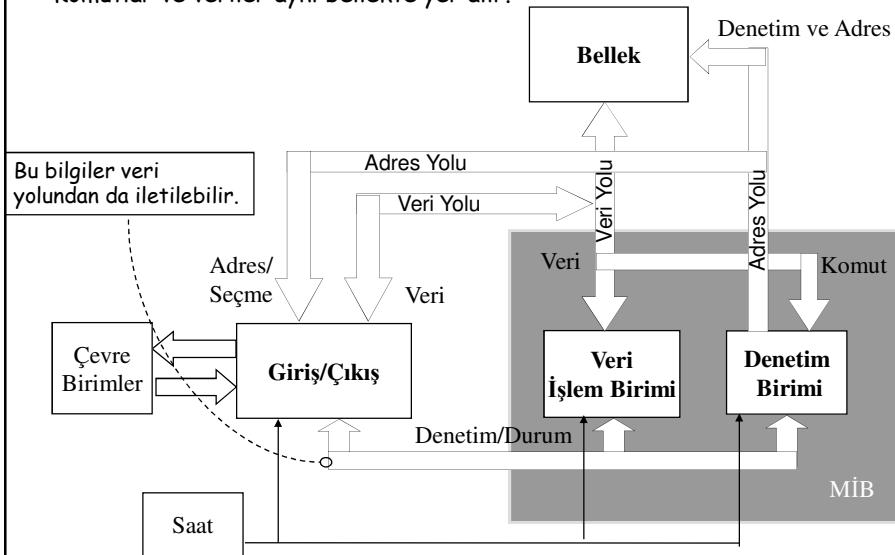
b) Harvard Mimarisi :

Komutlar ve veriler farklı belleklerde yer alırlar.

Adres ve veri yolları farklıdır, böylece aynı anda komut ve operand erişimi yapılabilir.

**Von Neumann Mimarisi:** John von Neumann (1903 - 1957)

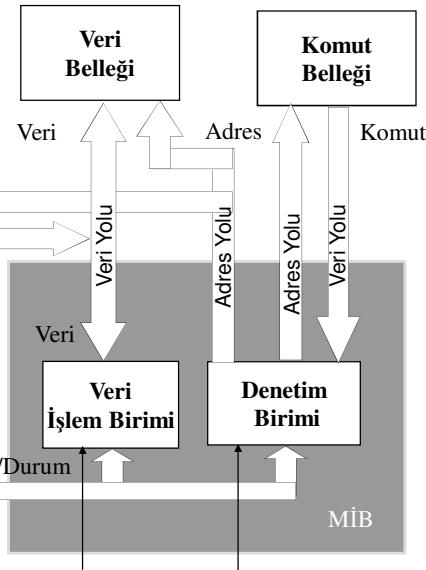
Komutlar ve veriler aynı bellekte yer alır.



**Harvard Mimarisi:** İsim: Harvard Mark I , Harvard Üniversitesi

Komutlar ve veriler farklı belleklerde yer alırlar.

Adres ve veri yolları farklıdır, böylece aynı anda komut ve operand erişimi yapılabilir.



### 1.3.2 Merkezi İşlem Birimi İç Yapısı:

- Veri İşleme Birimi (*Data Processing Unit*) :

Veriler üzerinde işlemler yapılır ve veriler MİB içinde saklanır.

Saklayıcılar, aritmetik-lojik birim (*Arithmetic and logic unit - ALU*), kayan noktalı işlem birimi, veri işleme iş hattı gibi bölümlerden oluşur.

- Denetim Birimi (*Control Unit*) :

Komutları çözer ve yorumlar. Veri işleme birimini oluşturan elemanlara gerekli denetim işaretlerini gönderir.

MİB'in ve bilgisayarın çalışmasını yöneten birimidir.

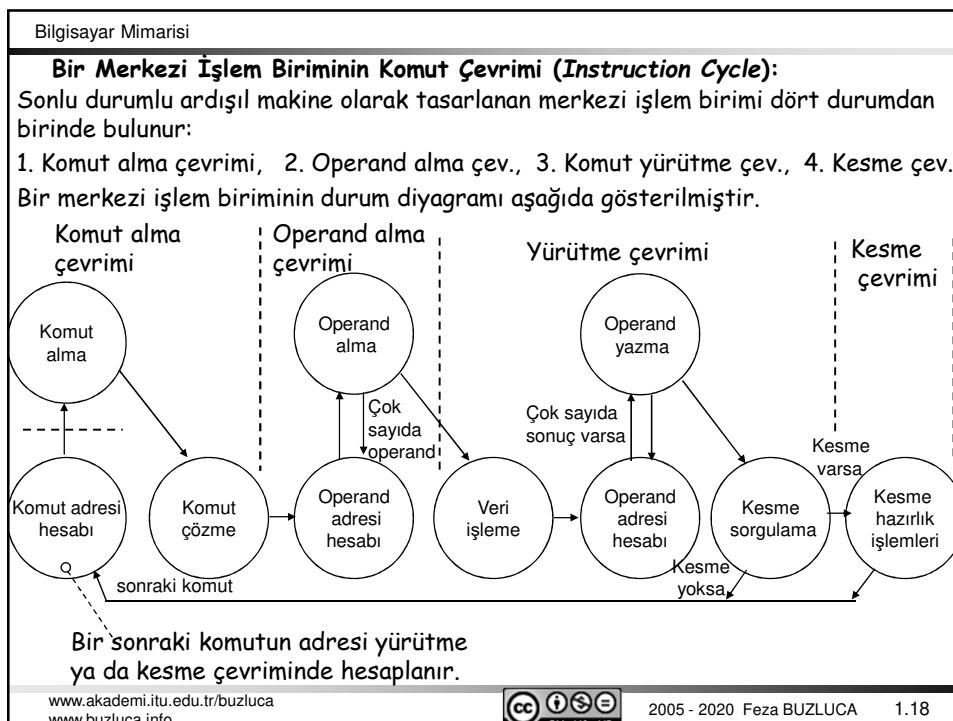
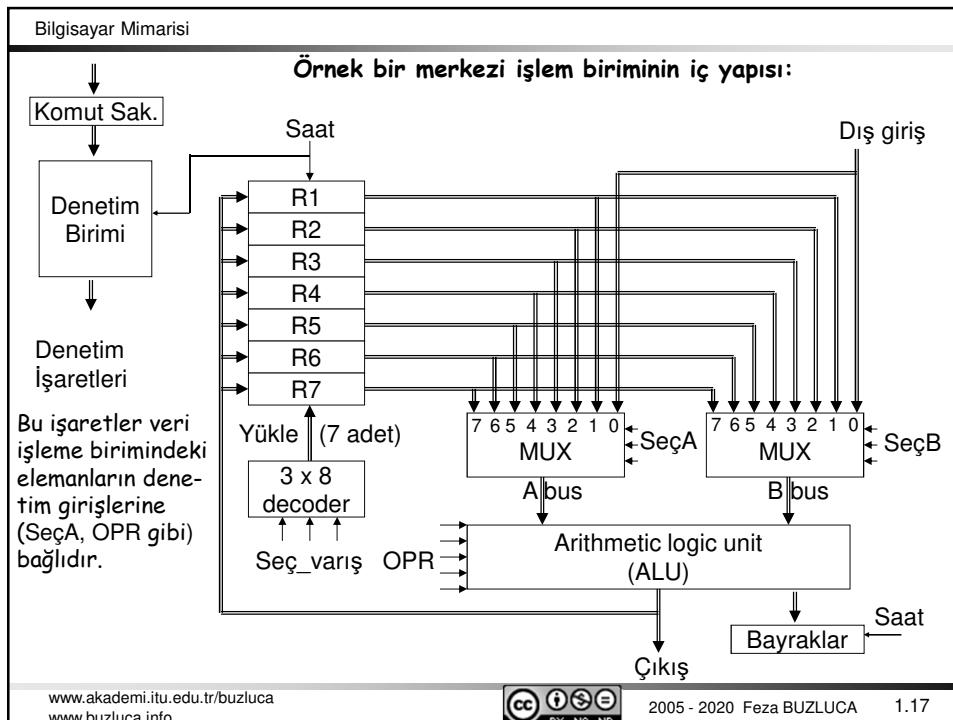
Bir sonlu durumlu makine olarak tasarılanır. Durum bilgileri için "Bir Merkezi İşlem Biriminin Çalışma Döngüsünü" inceleyiniz: komut alma, operand alma, vd.

Bir eşzamanlı ardışılı (*synchronous sequential*) sayısal devre olarak gerçekleştirilebilir (*Devrelendirilmiş (hardwired)* ).

Ya da mikroprogramlı olarak gerçekleştirilebilir.

Hatırlatma: Mikroprogramlı denetim birimlerinde, makine dili komutlar daha alt düzeydeki mikrokomutlardan oluşan mikroprogram parçalarına dönüştürülürler.

Örnek bir merkezi işlem biriminin iç yapısı 1.17'da gösterilmiştir.



## 1.4 Bilgisayarların Evrimi

Bilgisayar evrimimin özellikleri:

İşlemci hızının artışı, devre tümleştirmedeki, artış, elemanların boyutlarındaki küçülme, bellek boyutlarındaki büyümeye, G/Ç kapasitesi ve hızındaki artış.

İşlemci hızındaki artışın nedenleri:

- **Malzemedeki gelişme:**

Mikroişlemcilerdeki elemanların küçülmesi; bu küçülme elemanlar arası uzaklığı da azaltmakta ve hızlanmayı sağlamaktadır.

- **Yapısal (organizational) gelişme:**

İş hattı gibi paralel işlem tekniklerinin kullanımı, çok sayıda ALU, çok sayıda paralel işlemci içeren tasarımlar

Cep bellekler (*cache memories*)

Bu derste özellikle yapısal gelişmeler ele alınacaktır.

### Devrelerin Tümleştirilmesi

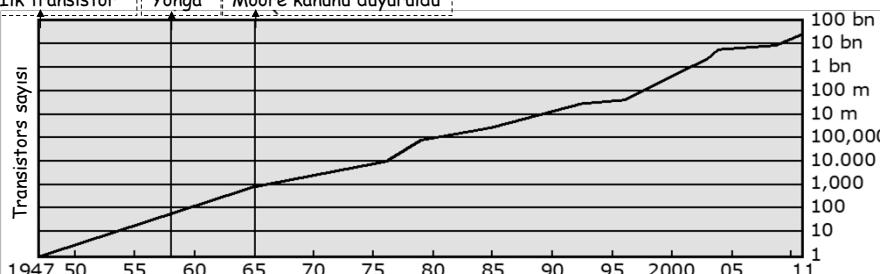
Moore kanunu (Gordon Moore, Intel'in kurucularından): "Bir devre yongasına (*chip*) yerleştirilebilen transistor sayısı her yıl ikiye katlanmaktadır ve bu eğilim yakın gelecekte de devam edecektir". (1965)

1970'lerden bir devre yongasına (*chip*) yerleştirilebilen transistor sayısı yaklaşık olarak her 18 ayda bir ikiye katlanmıştır.

Günümüzde bu kanun DRAM yongalarında belirgindir ancak hızı yavaşlamaktadır. Gordon Moore bu kanunun 2025 yılı civarında sona ereceğini öngörmektedir.

Tüm devrelerdeki transistor sayısını artışı (DRAM):

İlk transistor | Yonga | Moore kanunu duyuruldu

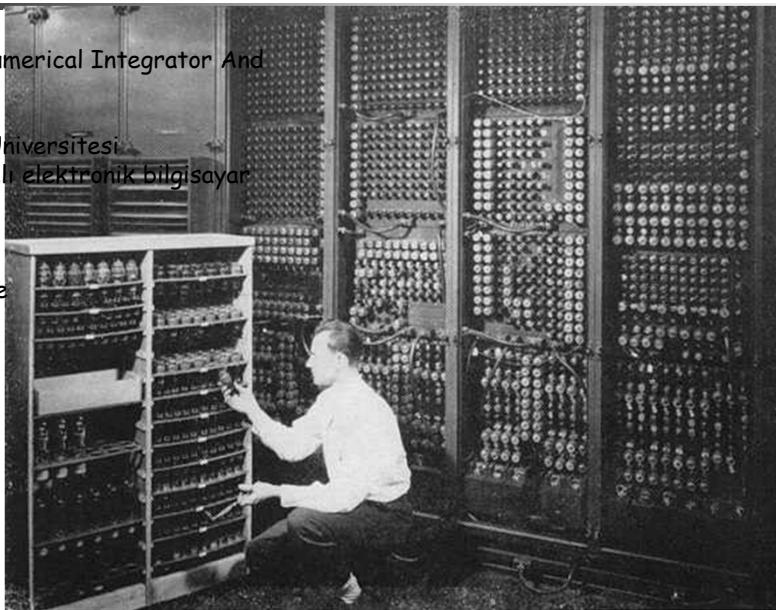


William Stallings, Computer Organization and Architecture, 10/e, Prentice Hall, 2016

**Bilgisayarların kısa tarihçesi**

**ENIAC 1946**  
 (Electronic Numerical Integrator And Computer),

Pennsylvania Üniversitesi  
 İlk genel amacı elektronik bilgisayar  
 30 ton  
 140 kW  
 5000  
 toplama/saniye

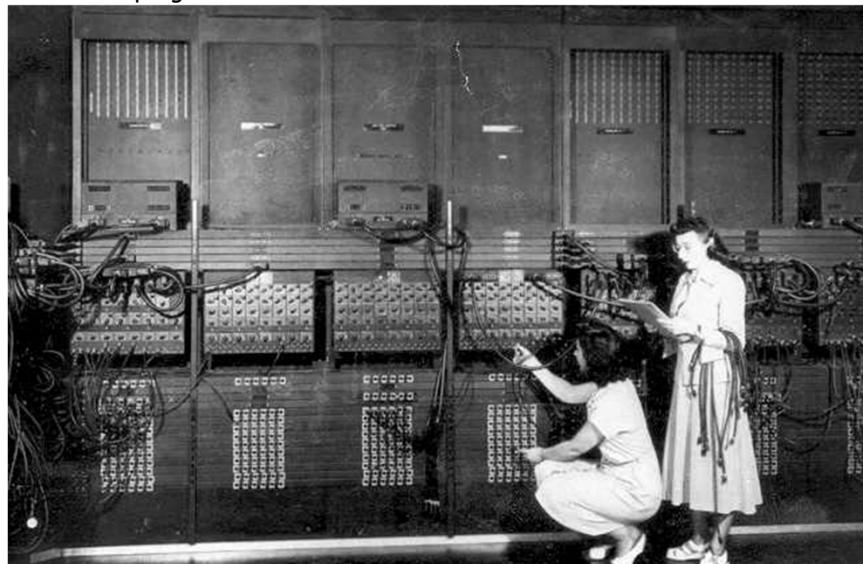


Replacing a bad tube meant checking among ENIAC's 19,000 possibilities.

[www.akademi.itu.edu.tr/buzluca](http://www.akademi.itu.edu.tr/buzluca)  
[www.buzluca.info](http://www.buzluca.info)



2005 - 2020 Feza BUZLUCA 1.21

**ENIAC'ın programlanması**Kaynak <http://www.library.upenn.edu/exhibits/>

[www.akademi.itu.edu.tr/buzluca](http://www.akademi.itu.edu.tr/buzluca)  
[www.buzluca.info](http://www.buzluca.info)



2005 - 2020 Feza BUZLUCA 1.22

**Z3 (1941):**

Konrad Zuse,  
(1910-1995)

İlk genel amaçlı bilgisayar

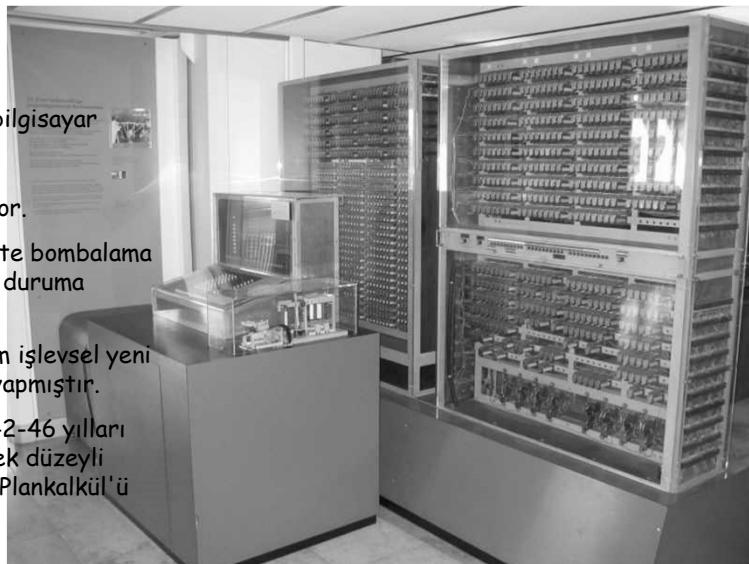
Elektromekanik

Röleler ile çalışıyor.

Orijinal Z3 1943'te bombalama sonucu çalışmaz duruma gelmiştir.

Zuse 1962'de tam işlevsel yeni bir Z3'ü baştan yapmıştır.

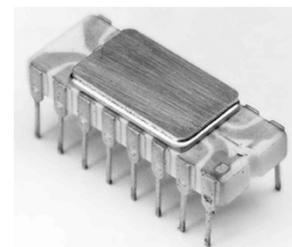
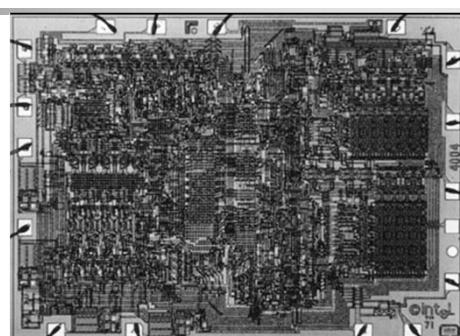
Konrad Zuse, 1942-46 yılları arasında ilk yüksek düzeyli programlama dili Plankalkül'ü tasarlamıştır.



**İlk mikroişlemci:**

**Intel 4004**

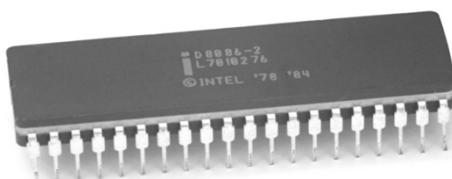
- 1971
- 4-bit veri işleme
- 2300 transistör
- Adreslenebilir bellek: 640 Byte
- 740 KHz
- 12 V



Kaynak <http://www.intel.com>

**x86 Ailesinin ilk elemanı:  
Intel 8086**

- 1978
- 16 bit veri işleme
- 29000 transistör
- 3-10 MHz (1 Mega =  $10^6$  = 1000<sup>2</sup>)
- Adreslenebilir bellek: 1 MiByte (1 MebiByte =  $2^{20}$  = 1024<sup>2</sup>) (Yansılar 1.36-1.38)
- 5 V

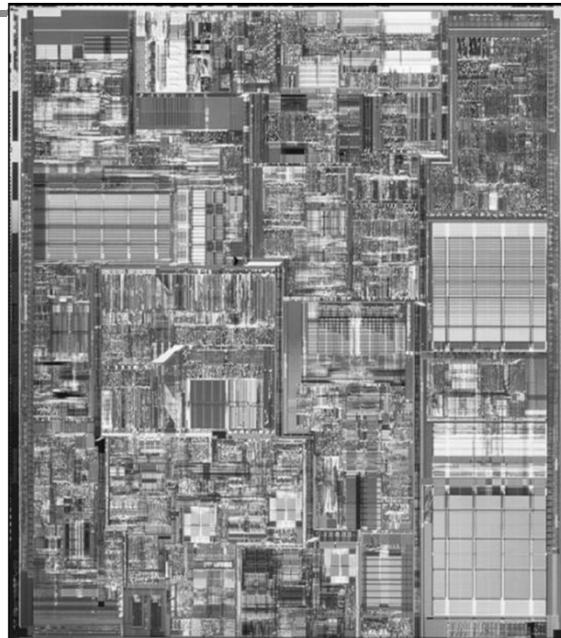


Bu resim Wikipedia'dan  
alınmıştır.

**Çok iplikli işlemciler:  
Multithreading  
(Hyper-threading)**

**Intel Pentium4 + HT**

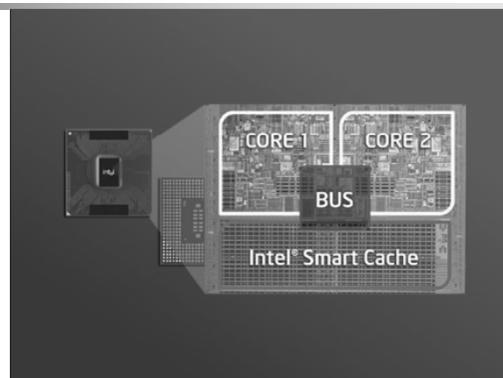
- 2003
- 32/64 bit veri
- 55 milyon transistör
- Adreslenebilir bellek: 64 GiByte (Gibabyte)
- 3.4 GHz (Gigahertz)
- 1.2 V



### Çok çekirdekli işlemciler: (Multicore Processors)

#### Intel® Core™ Duo

- 2006
- 64 bit veri
- 100 milyon transistör
- 2.66 GHz
- 1.5 V



#### Intel® Core™ i9 - 9900

- 2019
- 3.10 GHz (Base), 5.00 GHz (Max Turbo)
- 8 adet çekirdek (core)
- 64 bit veri
- 128 GiB bellek adresleme
- Cep Bellek (Cache): 512 KiB L1, 2 MiB L2, 16 MiB L3

### Bilgisayar Organizasyonu ve Mimarisindeki Gelişmeler

İşlemcilerin performanslarını artttırmak için üç yaklaşım bulunmaktadır:

1. İşlemcilerin donanım hızlarını artttırmak (Saat işaretçi hızı) (Problemler!)
2. Cep belleklerin (cache memories) boyutlarını ve hızlarını artttırmak
3. Bilgisayar organizasyonu ve mimarisinde yapısal iyileştirmeler yaparak programların daha verimli ve hızlı yürütülmesini sağlamak.

Intel mikroişlemcilerinin performans gelişimi sonraki yansırı gösterilmiştir.

Saat işaretinin hızının ve sayısal devrelerin yoğunluğunu artması sorunlara neden olmaktadır (yukarıdaki madde 1).

**Güç:** Yüksek hızlarda çalışan, yoğun devrelerde yüksek ısı üretilir ve bu ısıyı uzaklaştmak zor olur (Güç engeli (The power wall) bkz. 1.29).

**RC gecikmesi:** Bir devrede transistorlar arasında hareket eden elektronların hızları, metal bağlantıların dirençleri ve kapasitif etkileri ile sınırlanmaktadır. Yoğun devrelerde bağlantılar incelmekte bu da direnci artttırmaktadır. Bağlantıların yaklaşması ise aralarındaki kapasitif etkiye güçlendirmektedir.

**Bu nedenle işlemcilerin saat hızlarını artttırmak mümkün olmamaktadır.**

**Bellek gecikmesi:** Ayrıca belleklerin hızları işlemcilerin hızlarından daha düşüktür. Bu durum işlemcilerin daha hızlı çalışmasını engellemektedir.

**Güç Engeli (The Power Wall) \*:**

Transistör başına düşen dinamik güç ( $P$ ), çalışma frekansı ( $f$ ) ile çalışma geriliminin ( $V$ ) karesinin çarpımı ile orantılıdır. ( $P \sim V^2 f$ ).

Güçü azaltmak için gerilim düşürülebilir ancak bu düşüş transistörlerin çalışma gerilimlerinin eşik değerleriyle sınırlıdır.

N aynı anda çalışan transistör sayısını göstermek üzere, bir tümleşik devrede oluşan toplam dinamik güç  $P \sim Nf$  orantısı ile ifade edilebilir.

Moore yasasına uygun olarak transistör sayısını ve aynı anda çalışma frekansı arttırlırsa tümleşik devrelerde **güç engeli** (power wall) adı verilen bir ısıl sınır ulaşılır.

2003 yılında, işlemcilerdeki güç tüketimi tümleşik devre başına 200 W'ı geçmiştir. Bu güç tüketimi, kişisel bilgisayarlar için artık karşılanamayacak kadar pahalı olan soğutma teknolojilerini gerektirmeye başlamıştır.

Sektörde bir karar aşamasına gelinmiştir; mikroişlemcilerdeki transistör sayısındaki artışı azaltmak veya çalışma frekansındaki artışı azaltmak.

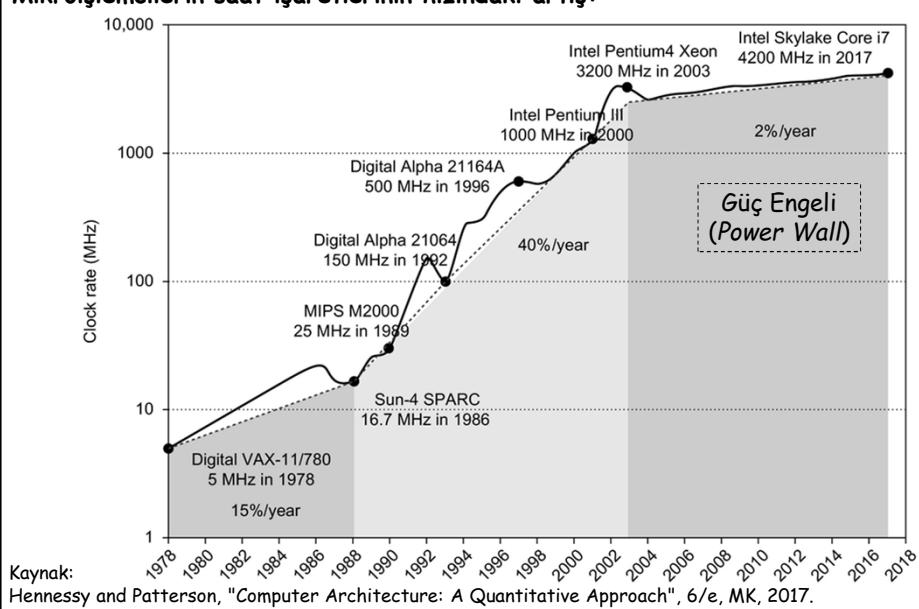
İkinci seçenek kabul edilmiştir; Moore yasası sürdürülmiş ama saat işaretindeki artıştan vaz geçilmiştir.

\*Kaynak: T. M. Conte, E. P. DeBenedictis, P. A. Gargini, and E. Track, "Rebooting Computing: The Road Ahead," Computer, vol. 50, no. 1, pp. 20-29, Jan. 2017.

[www.akademi.itu.edu.tr/buzluca](http://www.akademi.itu.edu.tr/buzluca)  
[www.buzluca.info](http://www.buzluca.info)



2005 - 2020 Feza BUZLUCA 1.29

**Mikroişlemcilerin saat işaretlerinin hızındaki artış:**

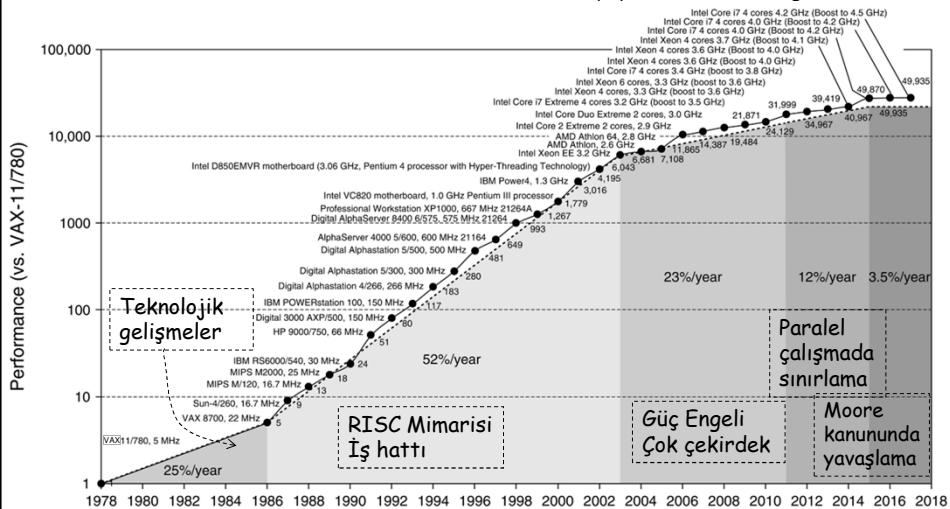
[www.akademi.itu.edu.tr/buzluca](http://www.akademi.itu.edu.tr/buzluca)  
[www.buzluca.info](http://www.buzluca.info)



2005 - 2020 Feza BUZLUCA 1.30

### Mikroişlemcilerin performanslarındaki artış:

VAX 11/780 işlemcisinin SPEC (bkz. 1.34) ile ölçülen tamsayı performansına bağlı olarak



Source:

Hennessy and Patterson, "Computer Architecture: A Quantitative Approach", 6/e, MK, 2017.

### İşlemcilerin performansındaki artışı sınırlayan etkenler:

#### Dennard Ölçekleme (Dennard Scaling) Prensibinin sona ermesi:

Robert Dennard (1974): "Bellİ bir silikon alanındaki güç yoğunluğu, transistorların boyutu küçültülerek bu alandaki transistor sayısı artırılsa da aynı kalır."

"Daha küçük boyutlu transistorlar daha hızlı çalışırlar ve daha az güç tüketirler."

**Dennard ölçekleme prensibi** 2004 yılı civarında sona erdi, çünkü transistorlar küçültülsel bile gerilim ve akım değerlerini düşürmek mümkün olmaktan çıktı (güç engelinin nedenlerinden biri).

#### Paralelleştirme ilgili sınırlar:

Düşük verimli tek bir işlemci yerine çok işlemcili/çekirdekli bir yapı ile paralel veri işleme tercih edildi.

Ancak işleri her zaman paralel çalışabilecek alt işlevlere bölmek mümkün değildir. Ayrıca alt işlemler arasındaki bağımlılıklar ve iletişim gereksinimleri de performansın düşmesine neden olur.

#### Moore Kanundaki yavaşlama:

Gordon Moore 1965: "Bir yongadaki transistor sayısı her yıl iki katına çıkacaktır"; 1975: "iki yılda bir iki katına çıkacaktır".

Bu öngörü yaklaşık 50 yıl geçerliliği korudu ancak artık bu artış hız düşüyor. Günümüzde artış daha çok DRAM yongalarında gözleniyor.

Moore kanunun 2025 yılı civarında sona ereceği tahmin ediliyor.

### MİB ile ana bellek arasındaki performans dengesi

Bilgisayar sistemlerinde farklı birimler arasındaki performans artışını dengelemek önemlidir.

Aksi durumda bir elamanın performansının düşük kalması diğer elemanların da verimli çalışmasını engelleyebilmektedir.

İşlemcilerin hızları bellek erişim sürelerindeki iyileşmeye göre çok daha hızlı gelişmiştir.

Örnek: 4.2 GHz hızında çalışan dört çekirdekli bir Intel Core i7 6700 işlemcisi,

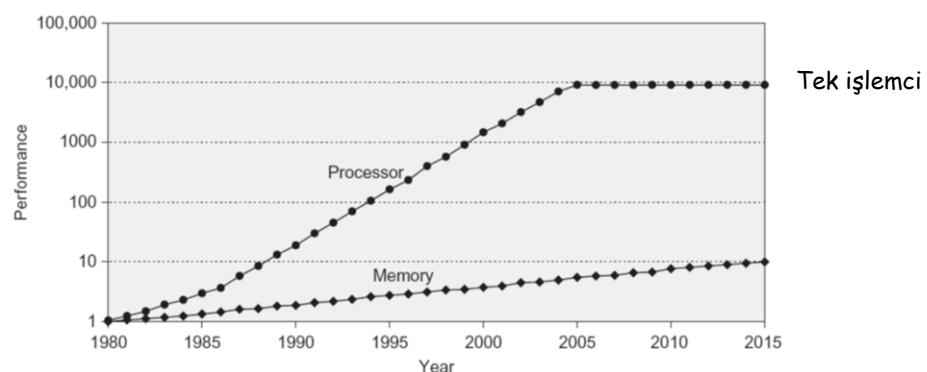
- Tepe noktasında, saniyede 33,6 milyar 64 bitlik veri erişimi
- Tepe noktasında, saniyede 16,8 milyar 128 bitlik komut erişimi
- Toplam yaklaşık 500 GiB/s hızında bant genişliğine gerek duyabilmektedir.

Buna karşın, DRAM teknolojisi ile oluşturulan bir ana bellek bunun sadece %6,8'i kadar bir bant genişliği (34 GiB/s) sağlayabilmektedir.

Aradaki bu açığı kapatmak için çeşitli teknikler uygulanmaktadır. Örneğin; cep bellek (*cache memory*), geniş veri yolları ile paralel bellek kullanımı gibi.

MİB ve ana bellek arasındaki hız farkının nasıl değiştiği bir sonraki yansırda gösterilmiştir.

### MİB ve ana bellek hızlarının zaman içinde değişimi



**İşlemci eğrisi:** Ortalama olarak saniyedeki bellek erişimi sayısındaki artış (bellek erişimleri arasındaki sürenin tersi) (tek işlemci)

**Bellek eğrisi:** DRAM tipindeki belleklere saniyede yapılabilen erişim sayısındaki artış (DRAM erişim gecikmesinin tersi)

Kaynak: Hennessy and Patterson, "Computer Architecture: A Quantitative Approach", 6/e, MK, 2017.

### Performans değerlendirme standartları

Saniyede yürütülen milyon adet komut (**MIPS** "Millions of instructions per second" ) ve saniyede yürütülen kayan noktalı işlem sayısı (**MFLOPS** "floating-point operations per second") işlemcilerin performansını değerlendirmek için yetersiz kalmaktadır.

Komut tiplerinin farklılığı (örneğin CISC-RISC farkı) nedeniyle farklı mimarilerdeki işlemcileri yürütülen komut sayısına göre değerlendirmek uygun değildir.

### SPEC Performans Değerlendirme Programları: (<http://www.spec.org/>)

En yaygın kabul gören değerlendirme programları bir sanayi konsorsiyumu olan System Performance Evaluation Corporation (SPEC) tarafından sağlanmaktadır.

Yüksek düzeyli dillerle编写的程序 içeren değerlendirme paketleri (*benchmark suit*) bilgisayar sistemlerinin değişik özelliklerinin (işlemci, grafik, sunucu, posta) değişik kullanım ortamlarında değerlendirilmesini sağlarlar.

İşlemcileri değerlendirmek için en yaygın kabul gören değerlendirme paketi **SPEC CPU2017**'dir.

Diger paketlere örnekler:

- **SPECjbb2015 (Java Business Benchmark)**: Sunucularda çalışan Java tabanlı elektronik ticaret uygulamalarını değerlendirmek için
- **SPECmail2009**: E-posta sunucularının değerlendirmek için

Diger paketler için : <http://www.spec.org/>

### İkili birim önekleri (Binary unit prefixes) (Ki, Mi, Gi, ...)

IEEE Standardı 1541-2002

#### Problem:

Bilgisayarların ilk yıllarda "kilo" ifadesi  $1024 (= 2^{10})$  anlamında kullanılmıştır.

Ancak, aslında onluk bir önek (*decimal prefix*) olan kilonun uluslararası ölçü sistemi SI'de (The International System of Units) gerçek anlamı  $1000 (= 10^3)$  dir.

Başlangıçta bu büyük bir sorun yaratmadı, çünkü  $1000$  ve  $1024$  değerleri birbirine yakındır ve o yıllarda az sayıda olan bilgisayar çalışanları bu farkı bilirlerdi.

Bellek ve disk kapasiteleri arttıkça daha büyük değerlere sahip önekler **Mega**  $2^{20}$  anlamında ve **Giga**  $2^{30}$  anlamında kullanılmaya başlandı.

Aslına bu öneklerin de SI sistemindeki anımları farklıdır; Mega:  $10^6$ , Giga:  $10^9$ .

İkili ve onlu önekler arasındaki fark önekin değeri arttıkça açılmaktadır.

Örneğin, bir terabyte (1TB) kapasiteli bir saklama birimi  $10^{12}$  sekizli mi yoksa  $2^{40}$  sekizli mi tutabilir? Aradaki fark yaklaşık %10 oranındadır.

Ayrıca bilgisayarlarla ilgili bazı alanlarda kilo, mega, giga, gibi önekler SI sistemindeki gerçek anımlarıyla, yani  $10$ 'un kuvvetleri olarak kullanılmaktadır.

Örneğin, a 500 GB hard disk  $500000000000$  sekizli saklayabilir;  $1 \text{ Gbit/s}$  (gigabit / second) hızında Ethernet bağlantısı  $1000000000$  bit/s hızında veri aktarabilir.

**İkili birim önekleri (Ki, Mi, Gi, ...) IEEE Standardı 1541-2002 (devamı)****Çözüm:**

Aynı önekin farklı anamlarda kullanılması karışıklığa neden olmuştur.

1998 yılından başlayarak, the International Electrotechnical Commission (IEC) ve diğer bazı kuruluşlar bu karışıklığı gidermek için standartlar ve öneriler yayımlamışlardır.

The International System of Units (SI) SI Broşürü:

"SI önekleri kesinlikle 10'un kuvvetlerini ifade etmektedir. Bu önekler 2'nin kuvvetlerini ifade etmek için kullanılamazlar (örneğin, bir kilobit, 1000 bit anlamına gelir, 1024 bit değil)."

"İkinin kuvvetlerini ifade eden önekler ve isimleri aşağıdaki şekilde önerilmiştir:"

kibi (kilobinary)	Ki: $2^{10}$	tebi (terabinary)	Ti: $2^{40}$
-------------------	--------------	-------------------	--------------

mebi (megabinary)	Mi: $2^{20}$	pebi (petabinary)	Pi: $2^{50}$
-------------------	--------------	-------------------	--------------

gibi (gigabinary)	Gi: $2^{30}$	exbi (exabinary)	Ei: $2^{60}$
-------------------	--------------	------------------	--------------

Onluk SI önekleri:

kilo K: $10^3$	mega M: $10^6$	giga G: $10^9$	tera T: $10^{12}$
----------------	----------------	----------------	-------------------

peta T: $10^{15}$	exa E: $10^{18}$	zetta Z: $10^{21}$	yotta Y: $10^{24}$
-------------------	------------------	--------------------	--------------------

**İkili birim önekleri (Ki, Mi, Gi, ...) IEEE Standardı 1541-2002 (devamı)**

1998 yılında IEC 2'nin kuvvetlerini ifade etmek üzere bir önekler kümesi tanımladı. Bu küme daha sonra IEEE tarafından 1541-2002 standarı haline getirildi.

2005'te, 1541-2002 - IEEE Standard for Prefixes for Binary Multiples standarı yayıldı.

**Onlu ve ikili öneklerin kullanımı:**

10'un kuvvetleri ile çalışmak daha kolay olduğundan, üzerinde çalışılan büyülüklük eğer 2'nin kuvvetleri değilse onluk önekleri kullanmak daha uygun olur.

Eğer üzerinde çalışılan büyülüklük 2'nin kuvvetleri ise bu durumda ikili önekleri kullanmak uygun olur.

Önek	Symbol	Değer
kibi-	Ki	$1024^1 = 2^{10}$
mebi-	Mi	$1024^2 = 2^{20}$
gibi-	Gi	$1024^3 = 2^{30}$
tebi-	Ti	$1024^4 = 2^{40}$
pebi-	Pi	$1024^5 = 2^{50}$
exbi-	Ei	$1024^6 = 2^{60}$
zebi-	Zi	$1024^7 = 2^{70}$
yobi-	Yi	$1024^8 = 2^{80}$

**Onlu Önekler (Decimal prefixes):**

- Dosya boyu (sekizli) örnek MB, GB
- Disk boyut (sekizli)
- Aktarım hızı (bit/saniye)
- İşlemci hızı (hertz)

**İkili Önekler (Binary prefixes):**

- RAM (sekizli) örnek MiB, GiB
- Cep bellek (Cache) (sekizli)

**Bu ders notlarında**, bellek boyutu (RAM veya cep) ile ilgili tüm önekler 2'nin kuvvetlerini ifade etmektedir. Örneğin, 1 GB bellek = 1 GiB bellek =  $2^{30}$  Sekizli