

I. Caractéristiques

- **Méthode d'accès :**
séquentiel (bande) / direct (mémoire principale) / mixte (disque) / associatif (cache)
- **Supports :** semi-conducteur / magnétique / optique
- **Volatil**e ou non
- **Effaçable** ou non
- **Capacité :** taille du « mot » (svt octet) et nombre de mots
- **Unité de transfert :** mot / bloc / page / fichier / ...
- **Performances :** temps d'accès / temps de cycle / débit

II. Exemples

- **RAM :** Random Access Memory (accès direct, volatile)
- **[[[E] E] P]ROM :** [[[Electrically] Erasable] Programmable] Read Only Memory (accès direct, non volatile)

III. Hiérarchie mémoire

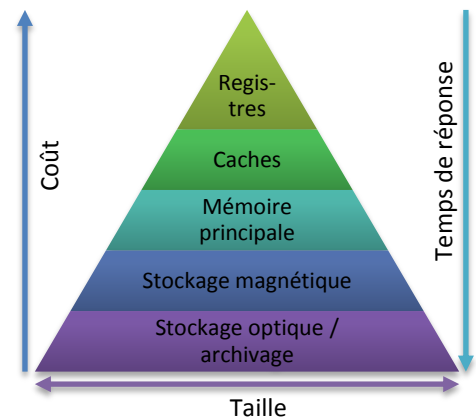
- Grande capacité \Rightarrow lentes
- Rapides \Rightarrow chères
- Les données passent entre niveaux adjacents

Performances :

- Taux de succès = % d'accès où l'info est au niveau sup.
- Taux d'échec = $1 - \text{taux de succès}$
- Temps de succès = temps d'accès au niveau sup.
- Pénalité d'échec = temps de remplacement d'un bloc au niveau sup.
- Temps d'accès moyen = temps de succès + taux d'échec \times pénalité d'échec

Principe de localité :

- $\forall \Delta t$, un programme accède à une partie relativement petite de son espace d'adressage.
- **Temporelle :** Si un mot est accédé, on a de forte chance d'y accéder à nouveau.
- **Spatiale :** Si un mot est accédé, on a de forte chance d'accéder à ses voisins.

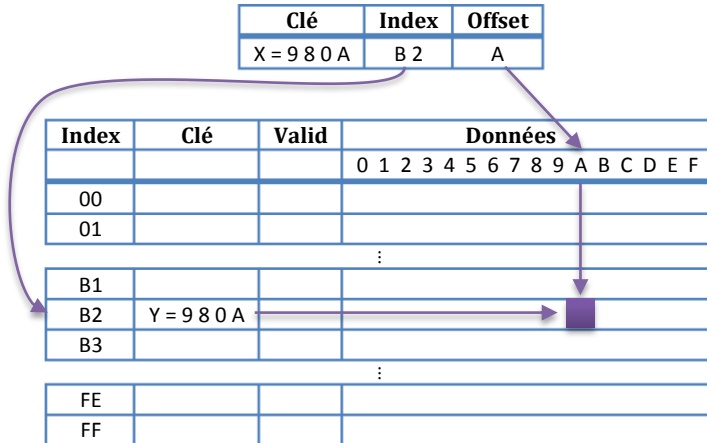


IV. La mémoire cache

1. Structure

a. Cache direct

L'adresse du bloc dans la mémoire principale détermine où il sera rangé dans la mémoire.



Lecture : si $X = Y$ et valide = 1.

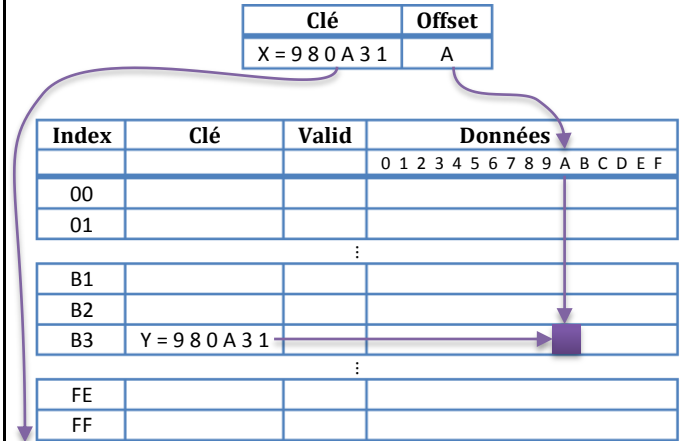
Ecriture : on remplace le bloc.

Avantage : décision rapide

Inconvénient : ping-pong (conflit entre 2 données pour un index cache)

b. Cache associatif

On cherche la clé dans tous les index du cache.



Lecture : si X est dans le cache et valide = 1.

Ecriture : politique de remplacement (Least Recently Used / aléatoire)

Avantage : pas de ping-pong

Inconvénient : décision plus lente

c. Cache associatif à n-voies

Principe du cache direct avec n caches (recherche si la clé est bonne pour chaque cache i).

2. Cohérence cache/mémoire principale

• Ecriture en cas de succès cache (donnée déjà en cache) :

- **Ecriture immédiate** : lent
- **Ecriture différée** :

écriture en mémoire quand donnée supprimée du cache (besoin d'un bit « modifié »)

• Ecriture en cas d'échec cache (donnée pas en cache) :

- **Ecriture allouée** : on ajoute le bloc dans le cache
- **Ecriture non-allouée** : on écrit en mémoire, on ne met rien en cache