

Σειρά Ασκήσεων 14: Συνοχή (Coherence) Κρυφών Μνημών, Προχωρημένοι Επεξεργαστές (Out-of-Order, Superscalar, Multithreading, Multicores, SIMD/Vector/GPU)

Από την 13η για τέλος 14ης εβδομάδα του Εξαμήνου

Βιβλίο (MIPS – Ελληνικό, 2010) - διαβάστε τα εξής, και με τους εξής τρόπους:

- Πολυπύρρηνοι Επεξεργαστές (Multicores) (§ 1.6): σελίδες 76-79.
- Πολυεπεξεργαστές κοινόχρηστης μνήμης (shared memory) (§ 7.3): σελίδες 746-747 προσεκτικά, και σελίδες 748-749 πύ γρήγορα.
- Συνοχή (Coherence) Κρυφών Μνημών - σελίδες 623-628 (§ 5.8): διαβάστε τις κανονικά, αποτελούν μέρος της εξεταστέας ύλης.
- Παραλληλία Επιπέδου Εντολής (ILP) - Επεξεργαστές με προχωρημένες μορφές ομοχειρίας (out-of-order execution, VLIW, superscalar) - σελίδες 456-471 (§ 4.10): διαβάστε τις κανονικά, αποτελούν μέρος της εξεταστέας ύλης.
- Πολυνημάτωση (Multithreading) - σελίδες 754-758 (§ 7.5): διαβάστε τις κανονικά, αποτελούν μέρος της εξεταστέας ύλης.
- Άλλα θέματα παραλληλισμού - SIMD, MIMD, Vector, GPU - § 7.6 και 7.7 (σελ. 758-773): επί τροχάδην.
- Πολυεπεξεργαστές με μεταβίβαση μηνυμάτων (message passing) και συστοιχίες (clusters) (§ 7.4): σελίδες 749-750 επί τροχάδην, και σελίδες 751-754 εγκυκλοπαιδικά.

Άσκηση 14.1: DMA και Συνοχή Κρυφής-Κύριας Μνήμης

Σ' ένα σύστημα όπου γίνονται μεταφορές DMA πρέπει να λυθεί το πρόβλημα της συνοχής κρυφής και κύριας μνήμης (πρόβλημα **Cache Coherence**). Δείξτε ποίο είναι το πρόβλημα αυτό, κάνοντας τα εξής. Σχεδιάστε (i) τον επεξεργαστή με την κρυφή του μνήμη, η οποία συνδέεται στην αρτηρία (λεωφόρο - bus) μνήμης-E/E, (ii) την κύρια μνήμη, συνδεδεμένη στην ίδια αρτηρία, και (iii) μία συσκευή E/E με μηχανισμό DMA, συνδεδεμένη στην ίδια αρτηρία.

(α) Θεωρήστε την περιφερειακή συσκευή σαν συσκευή εισόδου, και θεωρήστε ότι αυτή μεταφέρει μέσω DMA νέα δεδομένα εισόδου σε κάποια περιοχή διευθύνσεων στην κύρια μνήμη. Μετά τη λήξη της μεταφοράς, το πρόγραμμα που τρέχει στον επεξεργαστή θέλει να διαβάσει (μέσω load) τα νέα δεδομένα εισόδου από την περιοχή διευθύνσεων στην κύρια μνήμη όπου αυτά έχουν τοποθετηθεί από το DMA. Σε ποια περίπτωση θα διαβάσει τα σωστά νέα δεδομένα, και σε ποια περίπτωση θα διαβάσει λανθασμένες παλαιές τιμές;

(β) Θεωρήστε την περιφερειακή συσκευή σαν συσκευή εξόδου, και θεωρήστε ότι το πρόγραμμα που τρέχει στον επεξεργαστή παράγει μερικά νέα δεδομένα τα οποία γράφει (μέσω store) σε ορισμένη περιοχή διευθύνσεων μνήμης, και τα οποία στη συνέχεια θέλει να στείλει στην περιφερειακή συσκευή. Για το σκοπό αυτό, το λειτουργικό σύστημα ξεκινάει μία μεταφορά DMA από την παραπάνω περιοχή διευθύνσεων κύριας μνήμης προς τη συσκευή εξόδου. Έστω ότι η κρυφή μνήμη του επεξεργαστή είναι τύπου **write through**, δηλαδή, ως γνωστόν, κάθε τι που γράφει ο επεξεργαστής σε αυτήν, αυτή το γράφει αμέσως και στην κύρια μνήμη. Υπ' αυτές τις συνθήκες, υπάρχει περίπτωση να φτάσουν λάθος (παλαιά) δεδομένα στη συσκευή εξόδου; Γιατί όχι;

(γ) Έστω τώρα ότι στο σύστημα (β) η κρυφή μνήμη είναι τύπου **write back**, δηλαδή δεν γράφει αμέσως στην κύρια μνήμη κάθε αλλαγή τιμής (εγγραφή νέας τιμής) που κάνει ο επεξεργαστής, αλλά το γράφει αργότερα, όταν το block όπου έγινε η αλλαγή πρέπει να αντικατασταθεί στην κρυφή μνήμη από άλλο block. Υπ' αυτές τις συνθήκες, σε ποια περίπτωση θα καταλήξουν τα σωστά νέα δεδομένα στη συσκευή εξόδου, και σε ποια περίπτωση θα καταλήξουν εκεί λανθασμένες παλαιές τιμές;

Λύσεις στο πρόβλημα της συνοχής κρυφής και κύριας μνήμης υπάρχουν "μεσοβέζικες", με εκδίωξη (flush) σελίδων από την κρυφή μνήμη (δύσκολο ή χρονοβόρο) ή με χρήση σελίδων μαρκαρισμένων (συνήθως στον πίνακα μετάφρασης / TLB) ώστε η κρυφή μνήμη να αναγνωρίζει και να μην κρατά (non-cacheable pages) (μειώνει την επίδοση του επεξεργαστή), ή "ριζικές", με χρήση ενός πρωτόκολλου συνοχής κρυφών μνημών σαν αυτά που χρησιμοποιούν οι πολυεπεξεργαστές κοινόχρηστης μνήμης (shared-memory multiprocessors).

14.2: Συνοχή (Coherence) Κρυφών Μνημών - Snooping

Διαφάνειες 14a

Οι πολυεπεξεργαστές κοινόχρηστης μνήμης (shared memory multiprocessors) αποτελούνται από πολλαπλούς επεξεργαστές που όλοι "βλέπουν" μία κοινή μνήμη, μέσω της οποίας επικοινωνούν μεταξύ τους και μπορούν να συνεργάζονται (π.χ. όταν εκτελούν ένα παράλληλο πρόγραμμα). Η επικοινωνία τους προκύπτει όταν ένας επεξεργαστής γράφει κάποια νέα αποτελέσματα σε ορισμένες θέσεις της κοινής μνήμης, και ένας ή περισσότεροι άλλοι επεξεργαστές διαβάζουν αυτές τις νέες τιμές από εκείνες τις θέσεις μνήμης –κάτι που θυμίζει αρκετά και την επικοινωνία με τις συσκευές εισόδου/εξόδου. Οι πιο συχνόι τέτοιοι πολυεπεξεργαστές σήμερα είναι οι πολυπύρηντοι επεξεργαστές (multicore processors), που έχουν πολλαπλούς πυρήνες (cores) –δηλαδή επεξεργαστές– όλους μέσα στο ίδιο chip.

Επειδή οι μνήμες είναι συνήθως μονόπορτες (για να μην κοστίζουν πολύ), θα ήταν πολύ αργό εάν όλοι οι επεξεργαστές σ' ένα τέτοιο σύστημα εργαζόνταν συνεχώς με την (μοναδική πόρτα της) μία(ς) κοινόχρηστη(ς) μνήμη(ς). Αντ' αυτού, λοιπόν, ο κάθε επεξεργαστής έχει την δική του "ιδιωτική" (private) κρυφή μνήμη, και μόνον οι αστοχίες αυτών των κρυφών μνημών (που είναι και σπανιότερες) πηγαίνουν στην (μοναδική πόρτα της) κοινόχρηστη(ς) μνήμη(ς). Αυτήν την (μοναδική) πόρτα της κοινόχρηστης μνήμης την βλέπουμε συνήθως σαν μία αρτηρία (bus) που ενώνει όλες τις κρυφές μνήμες όλων των πυρήνων

(επεξεργαστών) καθώς και τη μνήμη. Όλες οι αστοχίες (misses) των κρυφών μνημών περνάνε από αυτή την αρτηρία (και άρα, όποιος θέλει και κοιτάζει (snoop) μπορεί να τις βλέπει).

Όποτε δημιουργούμε πολλαπλά αντίγραφα της ίδιας πληροφορίας και κάποιος αλλάζει ένα από τα αντίγραφα (ή το πρωτότυπο) ενώ άλλοι έχουν και βλέπουν άλλα αντίγραφα, τότε είναι σα να "πηγαίνουμε γυρεύοντας για μπελάδες"! Αυτό ισχύει και στο υλικό (κρυφές μνήμες), και στο λογισμικό (π.χ. web browser caches), και στην καθημερινή μας ζωή (π.χ. πολλοί φίλοι έχουν αντίγραφο του αριθμού τηλεφώνου μου στα κινητά τους, κι εγώ αλλάζω αριθμό τηλεφώνου...). Όπως και με τα I/O DMA's και την κρυφή μνήμη, παραπάνω στην άσκηση 14.1, ανάλογα προβλήματα εμφανίζονται και με τις (ιδιωτικές) κρυφές μνήμες στους πολυεπεξεργαστές κοινόχρηστης μνήμης.

Την επιθυμητή συνοχή (coherence) τέτοιων κρυφών μνημών, δηλαδή το να βλέπουν όλοι οι επεξεργαστές την ίδια τιμή στην ίδια διεύθυνση (σχεδόν) ανά πάσα στιγμή, την εξασφαλίζουν ειδικά πρωτόκολλα συνοχής, συνήθως υλοποιημένα σε υλικό (χωρίς να αποκλείονται και πρωτόκολλα σε λογισμικό), τα απλούστερα από τα οποία είναι τα πρωτόκολλα "snooping" (κρυφοκοίταγμα, ή κατασκοπία), όταν όλες οι κρυφές μνήμες συνδέονται πάνω στην ίδια αρτηρία (bus) και παρακολουθούν εκεί "όλα τα νέα της γειτονιάς".

Συνήθως τα πρωτόκολλα αυτά ακολουθούν την πολιτική "**write-invalidate**": όποτε ένας από τους επεξεργαστές γράφει σε μία διεύθυνση μνήμης (που αντίγραφο της είχε ή φέρνει στην κρυφή του μνήμη), τότε πρέπει να σιγουρευτούμε ότι αυτό θα είναι το **μοναδικό** αντίγραφο αυτής της διεύθυνσης, μεταξύ όλων των κρυφών μνημών του συστήματος. Εάν λοιπόν ο επεξεργαστής αυτός δεν είναι σίγουρος ότι κανείς άλλος δεν έχει αντίγραφο σε άλλη κρυφή μνήμη, τότε είναι υποχρεωμένος να "βροντοφωνάξει" (broadcast) πάνω στην κοινή αρτηρία ότι όλοι οι άλλοι πρέπει να **ακυρώσουν** (invalidate) τα αντίγραφα που τυχόν είχαν (αφού περιέχουν την παλαιά, άκυρη πλέον, τιμή).

Ανάλογα με το πόσο λεπτομερή πληροφορία θέλει να θυμάται η κάθε κρυφή μνήμη για την κάθε γραμμή δεδομένων της, μπορεί, σε διάφορες περιπτώσεις, να είναι ή να μην είναι σίγουρη κατά πόσον μπορεί ή δεν μπορεί να υπάρχουν αντίγραφα της ίδιας γραμμής και σε άλλες κρυφές μνήμες. Όλα τα πρωτόκολλα ξεχωρίζουν για την κάθε γραμμή σε ποιάν από τις εξής τρεις τουλάχιστο περιπτώσεις ("καταστάσεις") αυτή βρίσκεται:

- **M** (Modified): έχω αλλάξει (modified) το περιεχόμενο αυτής της γραμμής, και άρα είμαι η μόνη κρυφή μνήμη που έχω αντίγραφο της (dirty).
- **S** (Shared): έχω έγκυρο αντίγραφο αυτής της γραμμής, αλλά ενδέχεται και άλλες κρυφές μνήμες να έχουν αντίγραφο της, και άρα, βάσει της συμφωνίας μας "write-invalidate", το αντίγραφο μου είναι "καθαρό" (clean), δηλαδή όχι dirty.
- **I** (Invalid): αυτή η γραμμή είναι άκυρη, δηλαδή περιέχει σκουπίδια.

Εκτός από τις τρεις παραπάνω περιπτώσεις (καταστάσεις) για την κάθε γραμμή, που υπάρχουν σε όλα τα πρωτόκολλα συνοχής, μερικά πρωτόκολλα κρατάνε λεπτομερέστερες πληροφορίες –ξεχωρίζουν μία ή δύο περισσότερες περιπτώσεις (καταστάσεις):

- **E (Exclusive):** έχω έγκυρο και καθαρό (clean) (not dirty) αντίγραφο αυτής της γραμμής, και είμαι σίγουρος ότι καμία άλλη κρυφή μνήμη δεν έχει αντίγραφο της (τα πρωτόκολα που δεν έχουν αυτή την κατάσταση, περιλαμβάνουν αυτή την περίπτωση μέσα στην κατάσταση "S").
- **O (Owned):** είχα αλλάξει το περιεχόμενο αυτής της γραμμής (dirty), και γι' αυτό οφείλω (κάποτε μελλοντικά) να το γράψω πίσω (write back) στη μνήμη, αλλά εν τω μεταξύ υπάρχουν κι άλλες κρυφές μνήμες που ζήτησαν αντίγραφο της, και τους έχω δώσει, άρα ΔΕΝ είμαι πιά η μόνη που έχω αντίγραφο (τα πρωτόκολα που δεν έχουν αυτή την κατάσταση, περιλαμβάνουν αυτή την περίπτωση μέσα στην κατάσταση "S", αλλά υποχρεούνται να έκαναν το write back με το που η πρώτη "άλλη" κρυφή μνήμη μου ζήτησε αντίγραφο).

Όταν μιά κρυφή μνήμη ζητάει να διαβάσει μιά γραμμή, προφανώς λόγω αστοχίας, τότε, εκτός από τη κεντρική μνήμη, και όλες οι άλλες κρυφές μνήμες ακούν το αίτημα. Εάν κάποια άλλη κρυφή μνήμη έχει τη γραμμή, σπεύδει αυτή πρώτη να την δώσει, πριν το κάνει η κεντρική μνήμη: στην περίπτωση Shared (ή Exclusive) αυτό αποτελεί απλή επιτάχυνση, αλλά στην περίπτωση Modified (ή Owned) αυτό αποτελεί απαραίτητη προϋπόθεση ορθότητας, αφού η κεντρική μνήμη ΔΕΝ έχει την σωστή (πλέον πρόσφατη) τιμή!

Άσκηση 14.3: Πράξεις στην Αρτηρία, σε Snooping Coherence

Θεωρήστε δύο επεξεργαστές, τους A και B, και τις αντίστοιχες ιδιωτικές τους κρυφές μνήμες, που επικοινωνούν μεταξύ τους και με την κεντρική τους μνήμη με μίαν αρτηρία (bus). Οι A και B χρησιμοποιούν και οι δύο την κοινόχρηστη μεταβλητή ShVar, και συμβαίνουν τα εξής κατά χρονική σειρά:

- Αρχικά, η κοινόχρηστη μεταβλητή βρίσκεται μόνο στη μνήμη και έχει τιμή μηδέν (0).
- Ο επεξεργαστής A διαβάζει την κοινόχρηστη μεταβλητή και κάνει υπολογισμούς με αυτήν.
- Ο επεξεργαστής B διαβάζει κι αυτός την κοινόχρηστη μεταβλητή, και κάνει κι αυτός υπολογισμούς με αυτήν.
- Ο επεξεργαστής A εκτελεί την εκχώρηση $ShVar = 1$;
- Ο επεξεργαστής B ξαναδιαβάζει την κοινόχρηστη μεταβλητή, για να κάνει κι άλλους υπολογισμούς με αυτήν.

(α) Εάν ΔΕΝ υπάρχει πρωτόκολο συνοχής στην αρτηρία και στις κρυφές μνήμες, πόσες και ποιές πράξεις θα γίνουν πάνω στην αρτηρία, και σε ποιά από τα παραπάνω βήματα; (Δηλαδή, ποιά κρυφή μνήμη θα ζητήσει τι από την κεντρική μνήμη, γιατί, και πότε;) Στο βήμα (v), ο επεξεργαστής B, με τι τιμή της κοινόχρηστης μεταβλητής θα κάνει τους νέους του υπολογισμούς, και γιατί; Υποθέστε ότι οι κρυφές μνήμες είναι write-back, αλλά, προαιρετικά, σκεφτείτε (ή και γράψτε και στην απάντησή σας) τι θα άλλαζε εάν οι κρυφές μνήμες ήταν write-through.

(β) Έστω τώρα ότι οι A και B επικοινωνούν μεταξύ τους και με την κοινόχρηστη κεντρική τους μνήμη με πρωτόκολο snooping coherence πάνω στην αρτηρία. Απαντήστε πάλι πόσες και ποιές πράξεις θα γίνουν πάνω στην αρτηρία, και σε ποιά από τα παραπάνω βήματα; Στο βήμα (v), ο επεξεργαστής B, με τι τιμή της

κοινόχρηστης μεταβλητής θα κάνει τους νέους του υπολογισμούς, και γιατί; Υποθέστε ότι το πρωτόκολλο snooping coherence έχει τις βασικές καταστάσεις M, S, και I που είδαμε παραπάνω, αλλά, προαιρετικά, σκεφτείτε (ή και γράψτε και στην απάντησή σας) τι θα άλλαζε εάν το πρωτόκολλο είχε επιπλέον και την κατάσταση E.

(γ) Έστω τώρα ότι το παραπάνω σενάριο αλλάζει, και περνάμε κατευθείαν από το βήμα (ii) στο βήμα (iv), χωρίς να συμβεί ενδιάμεσα η ανάγνωση (iii) της κοινόχρηστης μεταβλητής από τον B. Σε αυτή την περίπτωση, πώς θα διαφέρουν μεταξύ τους (1) το πρωτόκολλο συνοχής "MSI" που έχει μόνο τις καταστάσεις M, S, και I, από (2) το πρωτόκολλο συνοχής "MESI" που έχει τις καταστάσεις M, E, S, και I;

Άσκηση 14.4: Instruction Scheduling: Στατικό (Compiler) και Δυναμικό (Out-of-order Execution)

[Διαφάνειες 14b](#) 1 έως και 9.

(α) Θεωρήστε το εξής πρόγραμμα σε C (δύο εκχωρήσεις όλες κι όλες): "x = a+1; y = b+2;" όπου οι ακέραιες μεταβλητές a, b, x, και y βρίσκονται στη μνήμη, στις διευθύνσεις 120, 124, 128, και 132 αντίστοιχα (δεκαδικό). Μεταφράστε το πρόγραμμα αυτό σε Assembly του RISC-V χωρίς "instruction scheduling", δηλαδή χωρίς να αναδιατάσετε την θέση των εντολών που αυτές έχουν "by default", βάσει του προγράμματος.

(β) Όταν το πρόγραμμα (α) εκτελείται στην "κλασσική pipeline" των 5 βαθμίδων, πόσοι κύκλοι ρολογιού χάνονται λόγω αναμονών (αλληλεξαρτήσεων) επόμενων εντολών από εντολές load; Κάντε τώρα instruction scheduling όπως θα έκανε ένας σύγχρονος compiler, δηλαδή αναδιατάξτε τις εντολές –χωρίς να αλλάξει η σημασιολογία του προγράμματος, φυσικά– ούτως ώστε να μην χάνονται αυτοί οι κύκλοι ρολογιού, και εξηγήστε εν συντομία γιατί επιτρέπεται αυτή η αναδιάταξη και γιατί δεν χάνονται οι κύκλοι ρολογιού.

(γ) Έστω τώρα η εξής παραλλαγή του προγράμματος (α): "(*px) = (*pa)+1; (*py) = (*pb)+2;" όπου οι μεταβλητές pa, pb, px, και py βρίσκονται στους καταχωρητές x14, x15, x16, και x17 αντίστοιχα, και είναι όλες τύπου pointers σε ακεραίους (άρα οι αυξήσεις και εκχωρήσεις του προγράμματος (α) τώρα γίνονται στις (ακέραιες) λέξεις μνήμης όπου δείχνουν αυτοί οι pointers). Μεταφράστε το πρόγραμμα αυτό σε Assembly του RISC-V χωρίς instruction scheduling, και στη συνέχεια απαντήστε εάν ο compiler μπορεί και τώρα να κάνει instruction scheduling όπως στο ερώτημα (β) ή όχι. Εξετάστε χωριστά την περίπτωση που οι pointers px και pb έχουν διαφορετικές τιμές, και την περίπτωση που έχουν την ίδια τιμή: τι υπολογίζει το πρόγραμμα στην μία περίπτωση και τι στην άλλη; Αφού ο compiler δεν ξέρει την τιμή που θα έχουν οι pointers όταν θα εκτελείται το πρόγραμμα, επιτρέπεται να κάνει instruction scheduling όπως στο (β);

(δ) Έστω ότι εκτελούμε το πρόγραμμα (γ), που έχει γίνει compiled αναγκαστικά χωρίς instruction scheduling όπως είπαμε στο (γ), σε έναν επεξεργαστή pipelined, με **out-of-order (ooo)** execution, και ότι στο 1% των περιπτώσεων που το εκτελούμε οι pointers px και pb έχουν ίση τιμή, ενώ στις υπόλοιπες 99% των περιπτώσεων έχουν διαφορετική τιμή. Μετά την πρώτη εντολή load, η εντολή addi πρέπει να περιμένει

μέχρι να έλθουν τα δεδομένα που χρειάζεται από τη μνήμη, και η εντολή store πρέπει επίσης να περιμένει μέχρι να υπολογιστεί το $(*ra)+1$. Όμως, η επόμενη εντολή load, τότε υποχρεούται να περιμένει και τότε μπορεί να εκτελεστεί ανεξάρτητα; Θυμηθείτε ότι σ' έναν επεξεργαστή με εκτέλεση ooo, η κάθε εντολή περιμένει *μόνον* όταν εξαρτάται από κάποια προηγούμενη της που δεν έχει βγάλει ή κάνει ακόμα το αποτέλεσμα που χρειαζόμαστε. Εδώ, η επόμενη load από ποιά προηγούμενη μπορεί να εξαρτάται, και υπό ποιά προϋπόθεση θα υπάρχει όντως αυτή η εξάρτηση; Πώς το hardware θα πετύχει να κάνει το ισοδύναμο του instruction scheduling που ο compiler δεν μπορούσε να κάνει; Πόσο συχνά θα χάνεται χρόνος λόγω αλληλεξαρτήσεων και πόσο συχνά δεν θα χάνεται;

Άσκηση 14.5: Πολυνημάτωση (Multithreading)

Διαφάνειες 14b 20 έως και 23.

Έστω ένας επεξεργαστής με multithreading που έχει δύο νήματα στο υλικό του, το A και το B. Δηλαδή, (σχεδόν) όλα στον επεξεργαστή αυτόν είναι όπως και σ' έναν κανονικό, εκτός από το ότι έχει **δύο** καταχωρητές PC, τον PCA και τον PCB, και **δύο** αρχεία καταχωρητών, το RFA και το RFB. Ο PCA δείχνει στην επόμενη εντολή που πρέπει να εκτελεστεί από το πρόγραμμα A, και το RFA περιέχει την τρέχουσα τιμή των καταχωρητών του προγράμματος A. Ο PCB δείχνει στην επόμενη εντολή που πρέπει να εκτελεστεί από το πρόγραμμα B, και το RFB περιέχει την τρέχουσα τιμή των καταχωρητών του προγράμματος B.

Σε κάποια στιγμή, και ενώ ο επεξεργαστής μας εκτελεί εντολές του προγράμματος A (χρησιμοποιώντας τον PCA και το RFA), μιά εντολή load προκαλεί δυστυχώς αστοχία κρυφής μνήμης, και πρέπει να πάμε στην κεντρική μνήμη, πράγμα που θα μας κοστίσει π.χ. 80 κύκλους ρολογιού (σε αυτή την άσκηση). Χάρη στο instruction scheduling από τον compiler, και χάρη στην out-of-order-execution pipeline, ο επεξεργαστής βρίσκει χρήσιμες εντολές να εκτελέσει (οι οποίες προφανώς ΔΕΝ χρειάζονται τα data της load που καθυστερεί), και οι οποίες θα κρατήσουν (παραγωγικά) απασχολημένο τον επεξεργαστή για 8 από αυτούς τους 80 κύκλους αναμονής.

(α) Εάν ο επεξεργαστής δεν είχε multithreading, πόσοι κύκλοι ρολογιού θα χάνονταν σε αυτό το σενάριο;

Επειδή όμως ο επεξεργαστής μας έχει multithreading, με το που διαπιστώνει ότι η εντολή load του νήματος A προκαλεί αστοχία, αρχίζει να φέρνει (fetch) εντολές μέσω του PCB –άρα του προγράμματος B– και να τις εκτελεί χρησιμοποιώντας τους καταχωρητές RFB, μέχρι να απαντήσει η κεντρική μνήμη στην αστοχία της load του A, οπότε και ξαναγυρίζει ο επεξεργαστής στην εκτέλεση εντολών από το νήμα A.

(β) Το νήμα (πρόγραμμα) A τρέχει πιο γρήγορα (σε λιγότερο χρόνο) τώρα που υπάρχει multithreading απ' ό,τι πριν που δεν υπήρχε;

Όμως, (γ) τώρα που έχουμε multithreading, πόσοι κύκλοι ρολογιού θα χαθούν "συνολικά" στο παραπάνω σενάριο; "Συνολικά χαμένοι" κύκλοι σημαίνει κύκλοι που τίποτα χρήσιμο δεν προχωρά –ούτε εντολές του νήματος A, ούτε εντολές του νήματος B. Υποθέστε ότι το νήμα B είναι τυχερό, και τρέχει για 80 (τουλάχιστο) κύκλους χωρίς να του συμβεί καμία αστοχία της κρυφής μνήμης.

14.6: SIMD, Vector, GPU

[Διαφάνειες 14b](#) 10-19 και 24-27.

Διαβάστε το βιβλίο ή δείτε τις διαλέξεις για τα θέματα: (i) ο Κανόνας του Amdahl· (ii) κατηγοροποίηση SIMD - MIMD - κλπ. (iii) Vector Processing (SIMD): ίδιες πράξεις πάνω σε πολλαπλά δεδομένα - πίνακες δεδομένων (data parallelism)· και (iv) GPU (Graphics Processing Units): chips μαζικού παραλληλισμού που περιέχουν πολλαπλούς επεξεργαστές ειδικού σκοπού, όπου ο καθένας τους είναι massively-multithreaded vector processor.

14.7: Clusters – Πέρασμα Μηνυμάτων

[Διαφάνειες 14b](#) 28-29.

Για συστήματα με περισσότερους από κάμποσες δεκάδες ή μιά-δυό εκατοντάδες επεξεργαστές/πυρήνες, η συνοχή κρυφών μνημών μέσω hardware (snooping (§14.2) ή directory-based) καθίσταται υπερβολικά δαπανηρή και μη αποδοτική στο να κρύβει την ανάγκη ο αλγόριθμος ή/και ο προγραμματιστής να αποφασίζει την καταλληλότερη τοποθέτηση και μετακίνηση δεδομένων (data placement) μεταξύ των τοπικών μνημών. Τέτοια συστήματα λοιπόν κατασκευάζονται σαν πολλαπλοί ημι-ανεξάρτητοι υπολογιστές, συνήθως πολυπύρηντοι με hardware cache coherence καθένας, συνδεδεμένοι μεταξύ τους με κάποιο δίκτυο διασύνδεσης (Interconnection Network) συνήθως σημαντικά γρηγορότερο από τα παραδοσιακά LAN (Local Area Networks), αλλά ταυτόχρονα και όχι τόσο γρήγορο όσο η διασύνδεση κρυφών μνημών και κεντρικής μνήμης μέσα στον καθέναν υπολογιστή. Η επικοινωνία είναι συνήθως με πέρασμα μηνυμάτων, που στην ταχύτερή του εκδοχή μπορεί να γίνεται μέσω RDMA (Remote DMA - Remote Direct Memory Access).

Τρόπος Παράδοσης

Παραδώστε μαζί την προηγούμενη άσκηση 13 και αυτήν εδώ τη σειρά 14, on-line, σε μορφή **PDF** (μόνον) (μπορεί να είναι κείμενο μηχανογραφημένο ή/και "σκαναρισμένο" χειρόγραφο, αλλά *μόνον* σε μορφή PDF). Παραδώστε μέσω **turnin ex1314@hy225 [directoryName]** ένα αρχείο ονόματι **ex13.pdf** για την 13, και ένα αρχείο ονόματι **ex14.pdf** με τις απαντήσεις 14.

Θα εξεταστείτε **και προφορικά** για τις ασκήσεις 13 και 14 (μαζί), από βοηθό του μαθήματος, με διαδικασία για την οποία θα ενημερωθείτε μέσω ηλτά (email) στη λίστα του μαθήματος.

© [copyright](#) University of Crete, Greece. Last updated: 16 May 2024 by [M. Katevenis](#).