



ΕΘΝΙΚΟ ΜΕΤΣΟΒΙΟ ΠΟΛΥΤΕΧΝΕΙΟ
ΣΧΟΛΗ ΗΛΕΚΤΡΟΛΟΓΩΝ ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ ΚΑΙ ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΩΝ
ΤΟΜΕΑΣ ΤΕΧΝΟΛΟΓΙΑΣ ΠΛΗΡΟΦΟΡΙΚΗΣ ΚΑΙ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΩΝ
ΕΡΓΑΣΤΗΡΙΟ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΙΚΩΝ ΣΥΣΤΗΜΑΤΩΝ
www.cslab.ece.ntua.gr

ΠΡΟΗΓΜΕΝΑ ΘΕΜΑΤΑ ΑΡΧΙΤΕΚΤΟΝΙΚΗΣ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΩΝ

Ακ. έτος 2010-2011, 8ο εξάμηνο, Σχολή ΗΜ&ΜΥ

4η ΕΡΓΑΣΙΑ

Τελική Ημερομηνία Παράδοσης: 17 Ιουλίου 2011 (δεν θα δοθεί παράταση)

ΜΕΡΟΣ Α'

Αντικείμενο του πρώτου μέρους είναι η μελέτη της επίδρασης διαφόρων τεχνικών βελτιστοποίησης κώδικα που στοχεύουν στην αξιοποίηση της cache.

A.1. Εισαγωγή

Για τους σκοπούς του πρώτου μέρους θα χρησιμοποιήσετε τον προσομοιωτή Simics με τρόπο παρόμοιο με την 1^η άσκηση. Ο κώδικας που θα αξιολογήσετε είναι ο πολλαπλασιασμός δύο τετραγωνικών πινάκων A και B, τις διάφορες εκδόσεις του οποίου θα πρέπει να γράψετε σε γλώσσα C και να τις μεταγλωττίσετε ώστε να μπορούν να προσομοιωθούν στον Simics.

A.2. Περιβάλλον Προσομοίωσης

A.2.1. Ανάπτυξη και μεταγλώττιση κώδικα

Καλείστε να αναπτύξετε κώδικα σε γλώσσα C με βάση διαφορετικές τεχνικές βελτιστοποίησης που θα αναφερθούν παρακάτω. Με δεδομένο ότι για την προσομοίωση θα χρησιμοποιηθεί ένα Linux-x86 target μηχάνημα (tango), η μεταγλώττιση του κώδικά σας θα πρέπει να γίνει σε ένα host x86 μηχάνημα χρησιμοποιώντας τον gcc. Για όλες τις εκδόσεις θα χρησιμοποιήσετε το **-O1** optimization flag του gcc.

```
host$ gcc -O1 -o executable source_file.c
```

ΠΡΟΣΟΧΗ: Το target μηχάνημα είναι 32-bit. Επομένως, σε περίπτωση που το host μηχάνημα στο οποίο πραγματοποιείται η μεταγλώττιση είναι 64-bit θα πρέπει να χρησιμοποιήσετε το **-m32** flag του gcc, προκειμένου να παραχθεί εκτελέσιμο για 32-bit μηχάνημα.

A.2.2. Προσομοίωση

Η προσομοίωση θα εκτελεστεί σε ένα tango μηχάνημα. Μπορείτε να χρησιμοποιήσετε κάποιο checkpoint που έχετε αποθηκεύσει από την 1^η άσκηση ή να δημιουργήσετε κάποιο καινούριο

ακολουθώντας τις οδηγίες εκείνης της άσκησης. Στο checkpoint αυτό θα μεταφέρετε τα εκτελέσιμα που θα αναπτύξετε χρησιμοποιώντας τον τρόπο που επίσης έχει περιγραφεί στην 1^η άσκηση (mount /host κτλ).

Όπως φαίνεται και στο παράδειγμα κώδικα του Παραρτήματος Α, οι κώδικες που θα αναπτύξετε χρησιμοποιούν **magic breakpoints**, τα οποία είναι macros που σηματοδοτούν την αρχή και το τέλος μιας περιοχής ενδιαφέροντος. Πιο συγκεκριμένα, η μεθοδολογία που θα ακολουθήσετε είναι η εξής :

1. Ανάπτυξη και μεταγλώττιση του κώδικα στο host μηχανήμα
2. Εκκίνηση του simics σε –stall mode και φόρτωση του κατάλληλου checkpoint
3. Ρύθμιση του simics
 - a. simics> enable-magic-breakpoint
 - b. simics> dstc-disable
 - c. simics> istc-disable
 - d. simics> instruction-fetch-mode instruction-fetch-trace
4. Εκτέλεση του εκτελέσιμου στην κονσόλα του target.
5. Στο πρώτο σημείο διακοπής της εκτέλεσης, φορτώνετε την ιεραρχία της μνήμης, η οποία δίνεται στο Παράρτημα Β και συνεχίζετε την εκτέλεση (αφού λάβετε τα αναγκαία στατιστικά).
 - a. simics> run-command-file cache-hierarchy.simics
 - b. simics> c
6. Το δεύτερο σημείο διακοπής της εκτέλεσης σηματοδοτεί το τέλος της προσομοίωσης. Επομένως συγκεντρώνετε τα στατιστικά που σας ενδιαφέρουν και προχωράτε στην επόμενη περίπτωση.

A.2.3. Ιεραρχία μνήμης και μοντέλο απόδοσης

Η ιεραρχία μνήμης δίνεται στο Παράρτημα Β. Όπως μπορείτε να παρατηρήσετε τα penalties των προσβάσεων στη μνήμη έχουν οριστεί ίσα με 0. Η επιλογή αυτή έγινε προκειμένου να μειωθεί ο απαιτούμενος χρόνος προσομοίωσης.

Καθώς οι caches έχουν μηδενικούς χρόνους πρόσβασης, ο αριθμός των κύκλων που δίνει ο simics για την εκτέλεση μιας περιοχής ενδιαφέροντος δεν είναι σωστός. Για αυτό τον λόγο απαιτείται ένα μοντέλο απόδοσης το οποίο θα προσεγγίζει με μεγαλύτερη ακρίβεια τον πραγματικό αριθμό απαιτούμενων κύκλων.

Το μοντέλο του simics για τις x86 αρχιτεκτονικές είναι ένας in-order επεξεργαστής με IPC=1. Εμείς θεωρούμε ότι οι εντολές πρόσβασης στις caches πρώτου επιπέδου δεν προκαλούν καθυστέρηση εφόσον είναι hits. Κάθε miss στις L1 στοιχίζει 10 κύκλους και κάθε miss στην L2 200 κύκλους αντίστοιχα. Επομένως, ο συνολικός αριθμός των κύκλων μπορεί να προσεγγιστεί ως εξής :

$$\text{Cycles} = \text{Instructions} + (\text{L1D_misses} + \text{L1I_misses}) * \text{L1_penalty} + \text{L2_misses} * \text{L2_penalty}$$

Για τον υπολογισμό των συνολικών εντολών που εκτελέστηκαν χρησιμοποιήστε το μέγεθος "Instruction fetch transactions" από τα στατιστικά της instruction cache.

A.3. Τεχνικές Βελτιστοποίησης

A.3.1. Αρχική έκδοση

Αρχικά, σας δίνεται (Παράρτημα A) μια απλοϊκή, μη-βελτιστοποιημένη έκδοση του αλγορίθμου πολλαπλασιασμού τετραγωνικών πινάκων, όπως αυτή που παρουσιάζεται στη συνέχεια:

```
for(i=0; i<N; i++)
  for(j=0; j<N; j++)
    for(k=0; k<N; k++)
      C[i][j] += A[i][k]*B[k][j];
```

Προσομοιώστε την παραπάνω έκδοση θεωρώντας πίνακες διάστασης 256x256. Καταγράψτε τον απαιτούμενο χρόνο εκτέλεσης (αριθμός κύκλων) καθώς και τα miss rates στις L1 και στην L2.

A.3.2. Loop interchange

Ο αρχικός αλγόριθμος δεν είναι βελτιστοποιημένος ως προς την χωρική τοπικότητα των αναφορών και συνεπώς δεν κάνει την καλύτερη δυνατή αξιοποίηση της cache. Για αυτό το λόγο, καλείστε να εφαρμόσετε την τεχνική της *αναδιάταξης βρόχων* προκειμένου να πετύχετε καλύτερη τοπικότητα στην cache, η οποία ευελπιστείτε να οδηγήσει τελικά και σε καλύτερους χρόνους εκτέλεσης.

1. Δοκιμάστε όλες τις διαφορετικές αναδιατάξεις που μπορείτε να κάνετε στον αρχικό κώδικα. Καταγράψτε τη συμπεριφορά της κάθε μιας, ως προς το χρόνο εκτέλεσης και τα miss rates στις L1D και L2 caches.
2. Υπάρχει κάποια συσχέτιση ανάμεσα στους παρατηρούμενους χρόνους εκτέλεσης για τις διάφορες εκδόσεις και τα αντίστοιχα miss rates που μετρήσατε; Σχολιάστε σχετικά.
3. Πώς αλλάζει η κάθε αναδιάταξη την απόδοση του απλοϊκού αλγορίθμου; Πώς εξηγείται αυτό σε σχέση με τα διαφορετικά access patterns που συνεπάγεται η κάθε αναδιάταξη, και την τοπικότητα που επιτυγχάνει θεωρητικά το κάθε access pattern;
4. Τι speedup δίνει η καλύτερη αναδιάταξη σε σχέση με την απλοϊκή έκδοση;

A.3.3. Cache blocking

Βασικός στόχος της τεχνικής αυτής είναι η βελτίωση της χρονικής τοπικότητας των αναφορών. Η γενική ιδέα του *cache blocking* έγκειται στον διαχωρισμό του χώρου επαναλήψεων ενός loop (loop iteration space) σε μικρότερους υποχώρους, έτσι ώστε το σύνολο δεδομένων (working set) που επεξεργάζεται ο κάθε υποχώρος να χωρά σε κάποιο επίπεδο κρυφής μνήμης, και να μπορεί συνεπώς να επαναχρησιμοποιηθεί εκεί στο μέγιστο δυνατό βαθμό προτού εκτοπιστεί.

Στην περίπτωση που έχουμε να κάνουμε με πίνακες, ο διαχωρισμός του χώρου επαναλήψεων ενός ή περισσότερων loops οδηγεί στο διαχωρισμό των πινάκων σε μικρότερους υποπίνακες (ή blocks). Έτσι μπορούμε να εφαρμόσουμε τον αρχικό αλγόριθμο διαδοχικά πάνω στους επιμέρους υποπίνακες, και αν αυτοί συναθροιστικά χωράνε σε κάποιο επίπεδο κρυφής μνήμης τότε μπορούμε να επιτύχουμε υψηλότερα επίπεδα επαναχρησιμοποίησης των στοιχείων τους και των στοιχείων του προβλήματος συνολικά.

1. Χρησιμοποιήστε τον κώδικα του πολλαπλασιασμού πινάκων που καταλήξατε στο A.3.2 και υλοποιήστε μια έκδοση blocking, όπου θα διαχωρίσετε τον χώρο επαναλήψεων και των **τριών** loops.

2. Προσομοιώστε την έκδοση που υλοποιήσατε για διαστάσεις τετραγωνικών blocks από 8 έως 128 με βήμα 8. Παρουσιάστε σε διαγράμματα τη μεταβολή του χρόνου εκτέλεσης, καθώς και των miss rates για τις L1D και L2 caches, σε σχέση με το μέγεθος του block.
3. Ποιο είναι το overhead της εφαρμογής του blocking; Παρουσιάστε σε ένα διάγραμμα, για όλα τα μεγέθη blocks, τη μεταβολή του συνολικού αριθμού εντολών της blocked έκδοσης σε σχέση με τον αριθμό εντολών της αρχικής interchanged.
4. Πώς εξηγείται η μεταβολή των miss rates καθώς μεταβάλλεται το μέγεθος του block, για τα δεδομένα μεγέθη των L1D και L2 caches που έχουμε θεωρήσει; Αποτυπώνεται σε μεταβολή στον χρόνο εκτέλεσης, και αν ναι πώς;
5. Τι speedup δίνει η cache-blocked έκδοση σε σχέση με την απλοϊκή έκδοση;

A.4. Συνολική Αποτίμηση

Για όλες τις παραπάνω διαδοχικές βελτιστοποιήσεις, κάντε μια ποσοτική εκτίμηση της συνεισφοράς κάθε τεχνικής στην τελική απόδοση του αλγορίθμου, καθώς και μια σύντομη ποιοτική εκτίμηση της συνεισφοράς τους συνοψίζοντας τα βασικότερα συμπεράσματα των προηγούμενων ερωτημάτων.

ΜΕΡΟΣ Β'

Αντικείμενο του δεύτερου μέρους είναι η εξοικείωση με βασικές έννοιες γύρω από τα πολυεπεξεργαστικά συστήματα κοινής μνήμης, όπως τα πρωτόκολλα συνάφειας κρυφής μνήμης και τα μοντέλα συνέπειας μνήμης.

B.1. Πρωτόκολλο MESI

Θεωρείστε ένα συμμετρικό πολυεπεξεργαστικό σύστημα με δύο επεξεργαστές που χρησιμοποιεί το πρωτόκολλο MESI. Κάθε επεξεργαστής διαθέτει μια 2-way set-associative write-back cache με 256 sets, 16 bytes ανά γραμμή και LRU πολιτική αντικατάστασης. Οι διευθύνσεις έχουν εύρος 16 bits, ενώ η μικρότερη μονάδα δεδομένων που μπορεί να διευθυνσιοδοτηθεί είναι το 1 byte. Υποθέστε ότι αρχικά όλες οι caches είναι άδειες. Για την ακολουθία αναφορών μνήμης που παρατίθεται στη συνέχεια (οι διευθύνσεις δίνονται στο 16-δικό), παρουσιάστε την κατάσταση των caches και της κύριας μνήμης μετά από την εκτέλεση κάθε αναφοράς. Συγκεκριμένα για τις caches, δείξτε το set/γραμμή του set όπου απεικονίζεται κάθε αναφερόμενη cache line, την κατάσταση MESI καθώς και τα περιεχόμενά της. Για την μνήμη, παρουσιάστε απλά τα περιεχόμενα στις αντίστοιχες διευθύνσεις.

1. P0: read 0B5C
2. P1: read 0B54
3. P1: write '1111' to 0B54
4. P0: read 0B58
5. P0: write '2222' to 0B50
6. P1: write '3333' to 1B54
7. P0: write '4444' to 1B5C
8. P0: read 0B5C
9. P1: write '5555' to 2B50
10. P0: read 2B5C
11. P0: write '6666' to 2B5C

B.2. Memory consistency

Θεωρείστε μία αρχιτεκτονική που υλοποιεί το πλέον relaxed memory model (π.χ. RMO), σύμφωνα με το οποίο οποιοσδήποτε 2 αναφορές μνήμης μπορούν να αναδιαταχθούν μεταξύ τους, αρκεί να αφορούν διαφορετικές θέσεις μνήμης. Συνήθως τέτοιου είδους συστήματα παρέχουν εντολές *memory barrier* (ή *memory fence*) ώστε ο προγραμματιστής να μπορεί να επιβάλλει μια επιθυμητή σειρά στην εκτέλεση των αναφορών. Ένα πλήρες *memory barrier* (*full barrier*) επιβάλλει σε όλες τις αναγνώσεις ή εγγραφές που προηγούνται αυτού (στη σειρά προγράμματος) να έχουν ολοκληρωθεί πριν από οποιοσδήποτε άλλες αναγνώσεις ή εγγραφές που έπονται του barrier.

Θεωρείστε την εκτέλεση ενός παράλληλου προγράμματος σε 2 επεξεργαστές της αρχιτεκτονικής όπως φαίνεται ακολούθως:

όλες οι μεταβλητές αρχικοποιημένες στο 0, r1,r2,r3,r4 καταχωρητές	
Processor 1	Processor 2
X = 1	while (flag == 0) ;
Y = 2	r3 = X
flag = 1	r4 = Y
while (flag == 1) ;	Z = 3
r1 = X	flag = 0
r2 = Z	

1. Ποιοι είναι οι δυνατοί συνδυασμοί τελικών τιμών για τους r1, r2, r3, r4 στο relaxed memory model;
2. Ποιοι από αυτούς τους συνδυασμούς μπορούν να εμφανιστούν με sequential consistency;
3. Εισάγετε τον ελάχιστο αριθμό εντολών memory barrier στον παραπάνω κώδικα ώστε τα αποτελέσματα που παίρνουμε στο relaxed memory σύστημα να είναι μόνο αυτά που παίρνουμε με sequential consistency.

Παραδοτέο της άσκησης θα είναι ένα ηλεκτρονικό κείμενο (pdf, doc ή odt) που θα περιέχει την αναφορά με τα διαγράμματα και τα συμπεράσματά σας, καθώς και τον κώδικα που υλοποιήσατε. Στο ηλεκτρονικό κείμενο να αναφέρετε στην αρχή τα στοιχεία σας (Όνομα, Επώνυμο, ΑΜ).

Η άσκηση θα παραδοθεί μόνο ηλεκτρονικά στην ιστοσελίδα:

<http://www.cslab.ece.ntua.gr/courses/advcomparch/submit>.

*Δουλέψτε ατομικά. Έχει ιδιαίτερη αξία για την κατανόηση του μαθήματος να κάνετε μόνοι σας την εργασία.
Μην προσπαθήσετε να την αντιγράψετε απλά από άλλους συμφοιτητές σας.*

ΠΑΡΑΡΤΗΜΑ Α

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

#define __MAGIC_CASSERT(p) do { \
    typedef int __check_magic_argument[(p) ? 1 : -1]; \
} while (0)

#define MAGIC(n) do { \
    __MAGIC_CASSERT(! (n)); \
    __asm__ __volatile__ ("xchg %bx,%bx"); \
} while (0)

#define MAGIC_BREAKPOINT MAGIC(0)

inline int min(int a, int b){
    if(a<=b) return a;
    else return b;
}

void init_matrix(float **mat, int n) {
    unsigned int i,j;
    for(i=0; i<n; i++)
        for(j=0; j<n; j++)
            mat[i][j] = (float)(i+j);
}

int main(int argc, char **argv){
    float **A,**B,**C;
    int i,j,k,N;

    N=atoi(argv[1]);

    A=(float**)malloc(N*sizeof(float*));
    for(i=0; i<N; i++)
        A[i]=(float*)malloc(N*sizeof(float));

    B=(float**)malloc(N*sizeof(float*));
    for(i=0; i<N; i++)
        B[i]=(float*)malloc(N*sizeof(float));

    C=(float**)malloc(N*sizeof(float*));
    for(i=0; i<N; i++)
        C[i]=(float*)malloc(N*sizeof(float));

    fprintf(stderr, "Initializing matrices...\n");
    init_matrix(A, N);
    init_matrix(B, N);
    init_matrix(C, N);

    MAGIC_BREAKPOINT;
    for(i=0; i<N; i++) {
        for(j=0; j<N; j++)
            for(k=0; k<N; k++)
                C[i][j] += A[i][k]*B[k][j];
    }
    MAGIC_BREAKPOINT;

    return 0;
}
```

ΠΑΡΑΡΤΗΜΑ Β

```
# Transaction staller for memory
@staller = pre_conf_object('staller', 'trans-staller')
@staller.stall_time = 0

# l2 cache: 128Kb Write-back
@l2c = pre_conf_object('l2c', 'g-cache')
@l2c.cpus = conf.cpu0
@l2c.config_line_number = 1024
@l2c.config_line_size = 128
@l2c.config_assoc = 4
@l2c.config_replacement_policy = 'lru'
@l2c.penalty_read = 0
@l2c.penalty_write = 0
@l2c.timing_model = staller

# instruction cache: 32Kb
@ic = pre_conf_object('ic', 'g-cache')
@ic.cpus = conf.cpu0
@ic.config_line_number = 512
@ic.config_line_size = 64
@ic.config_assoc = 2
@ic.config_replacement_policy = 'lru'
@ic.penalty_read = 0
@ic.penalty_write = 0
@ic.timing_model = l2c

# data cache: 32Kb Write-through
@dc = pre_conf_object('dc', 'g-cache')
@dc.cpus = conf.cpu0
@dc.config_line_number = 512
@dc.config_line_size = 64
@dc.config_assoc = 2
@dc.config_replacement_policy = 'lru'
@dc.penalty_read = 0
@dc.penalty_write = 0
@dc.timing_model = l2c

# transaction splitter for instruction cache
@ts_i = pre_conf_object('ts_i', 'trans-splitter')
@ts_i.cache = ic
@ts_i.timing_model = ic
@ts_i.next_cache_line_size = 64

# transaction splitter for data cache
@ts_d = pre_conf_object('ts_d', 'trans-splitter')
@ts_d.cache = dc
@ts_d.timing_model = dc
@ts_d.next_cache_line_size = 64

# instruction-data splitter
@id = pre_conf_object('id', 'id-splitter')
@id.ibranch = ts_i
@id.dbranch = ts_d

@SIM_add_configuration([staller, l2c, ic, dc, ts_i, ts_d, id], None)
@conf.phys_mem0.timing_model = conf.id
```