ARHITECTURA SISTEMELOR DE CALCUL - CURS 0x09

SISTEME MULTI-PROCESOR, IERARHIA MEMORIEI

Cristian Rusu

DATA TRECUTĂ

- pipelining
- branch prediction
- out of order execution

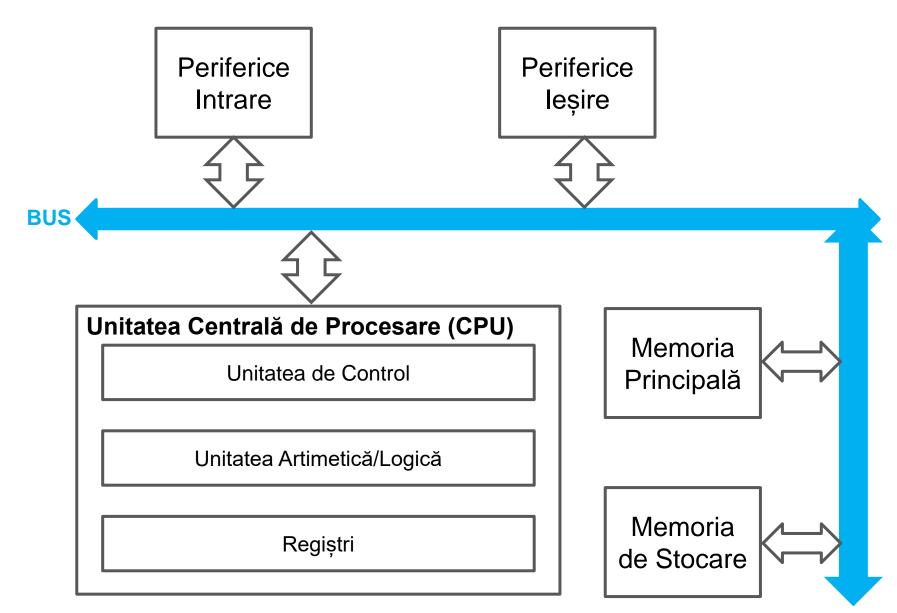
CUPRINS

sisteme multi-procesor

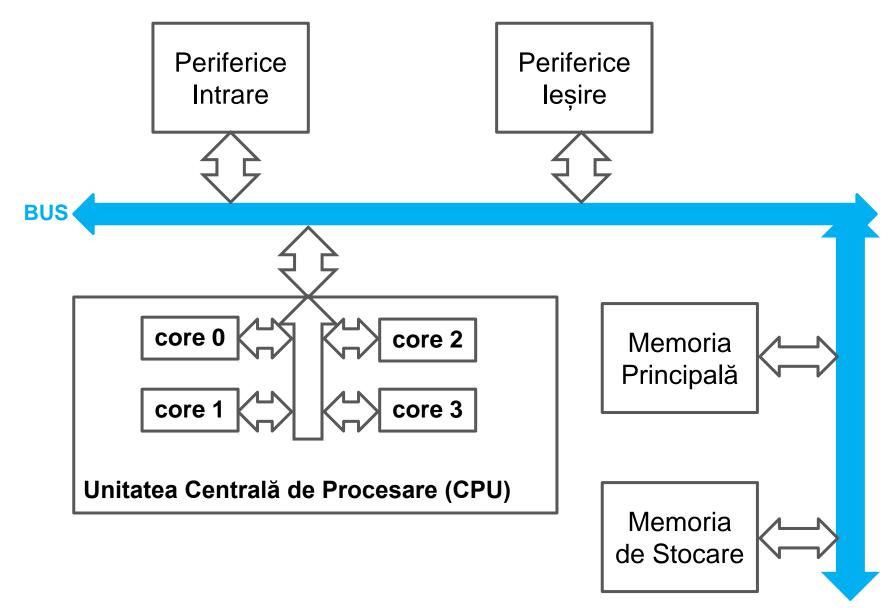
ierarhia memoriei

caching

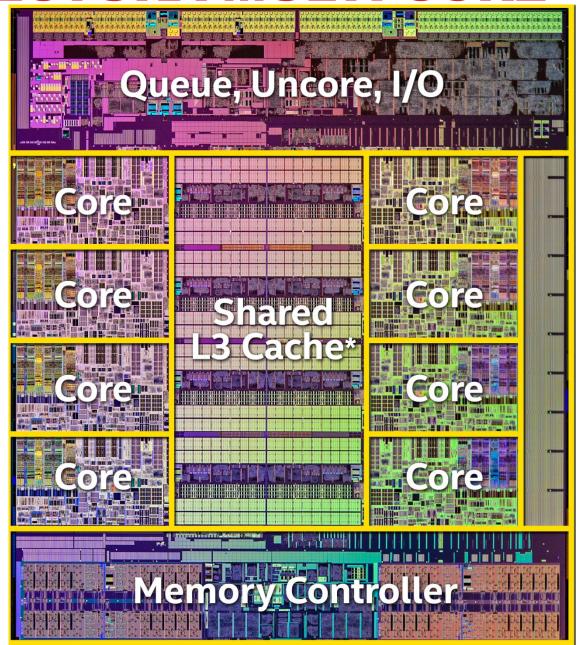
ARHITECTURA DE BAZĂ

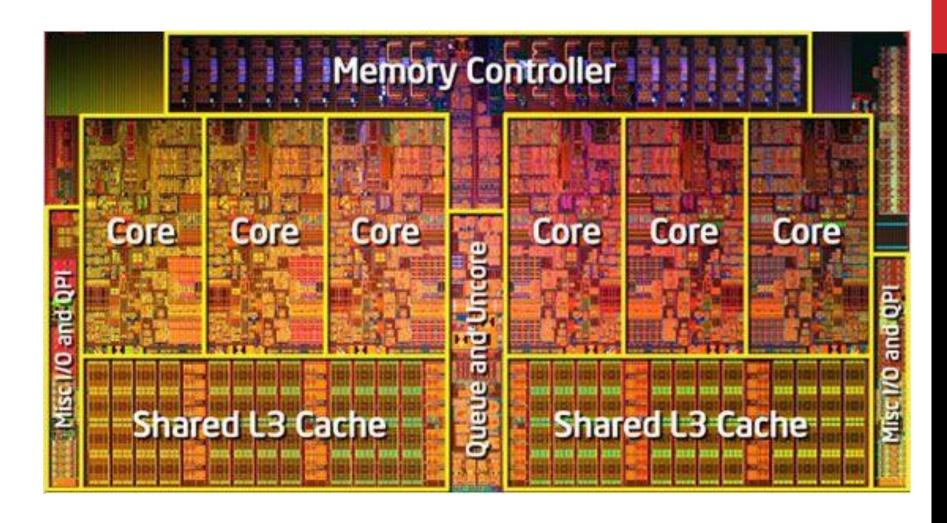


rularea simultană a programelor este "simulată"



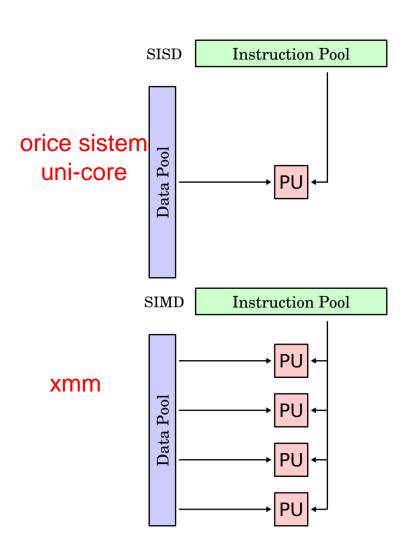
rularea simultană a programelor este "reală"

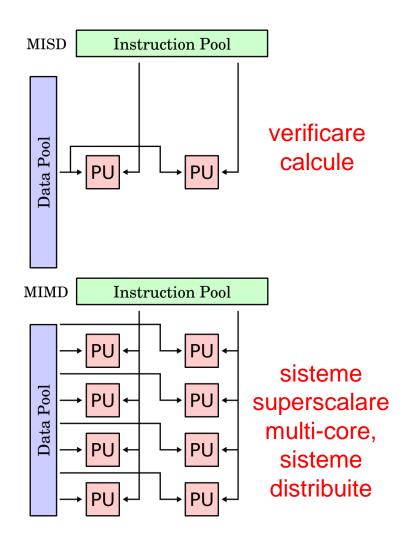




e bine că avem multe core-uri, noua problemă: să aducem datele la core-uri

taxonomia Flynn





problema:

- sigur toate core-urile vor instrucțiuni
- probabil toate core-urile vor să acceseze memoria
- din când în când core-uri vor să facă operații I/O
- toate comunică pe același bus
 - conflicte de acces
 - coadă de priorități pentru acces

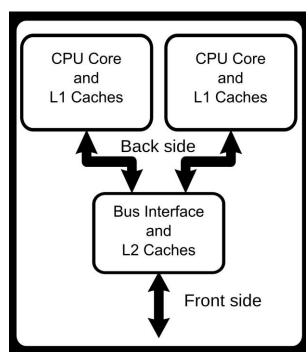
soluţia:

- fiecare core are "o memorie" locală cu care să poată comunica rapid
- ierarhizarea memoriei

- la nivel de biţi
 - modificarea dimensiunii "cuvintelor" procesorului (procesarea pe 16, 32 și 64 de biți)
 - cu câți biți poate sistemul de calcul să opereze
- la nivel de instrucțiune
 - pipelines
- la nivel de task-uri
 - multi-thread
 - multi-process
- la nivel de blocuri
 - vectorizarea operaţilor
 - operații pe blocuri

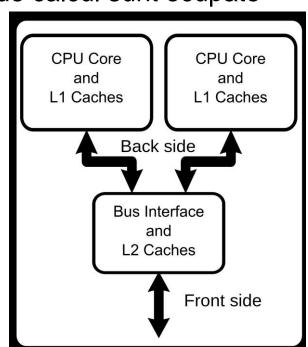
- în trecut 1 procesor = 1 unitate de calcul
- de câteva decenii 1 procesor = mai multe (2,4,...) unități de calcul
 - sisteme multi-core
 - unitățile de calcul au resurse proprii: regiștrii, ALU, FPU, cache...
 - dar unele resurse sunt împărtășite între toate unitățile de calcul (cache L3, controller-ul de memorie)

- avantajele: coerenţa cache-ului
- dezavantaj: software special



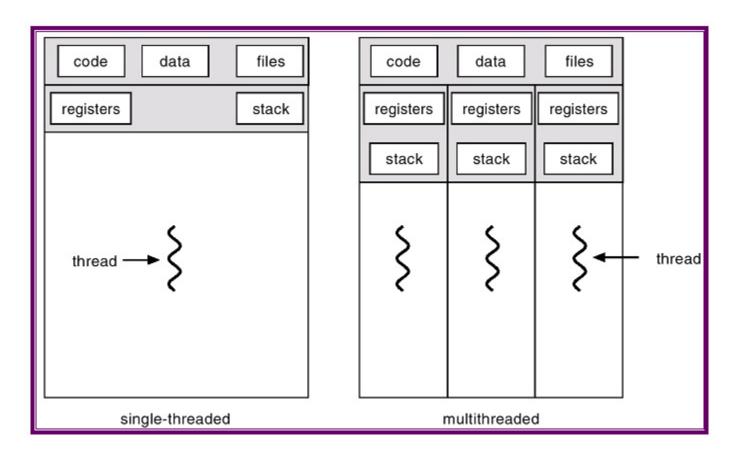
- în trecut 1 procesor = 1 unitate de calcul
- de câteva decenii 1 procesor = mai multe (2,4,...) unități de calcul
 - sisteme multi-thread: Hyper-Threading, Chip Multi-threading
 - unitățile de calcul au resurse proprii: regiștrii (și cam atât)
 - restul resurselor de calcul sunt împărtășite de thread-uri
 - thread-urile sunt blocate dacă resursele de calcul sunt ocupate

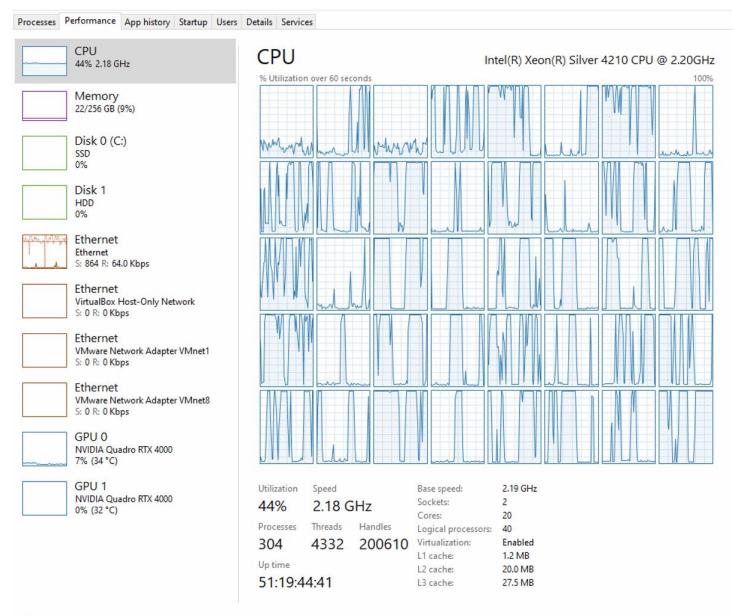
- avantaj: dacă resursa este disponibilă
- dezavantaj: competiție pentru resurse
- hyper-threading = logical cores



- Instruction-level parallelism (ILP)
 - Instruction Pipelining
 - Register Renaming
 - Speculative Execution
 - Branch Prediction
 - Value Prediction
 - Memory Dependence Prediction
 - Cache Latency Prediction
 - Out-of-order Execution
 - Dataflow Analysis/Execution

- Task parallelism (ILP)
 - multi-thread
 - multi-process









PERFORMANȚA MULTI-CORE

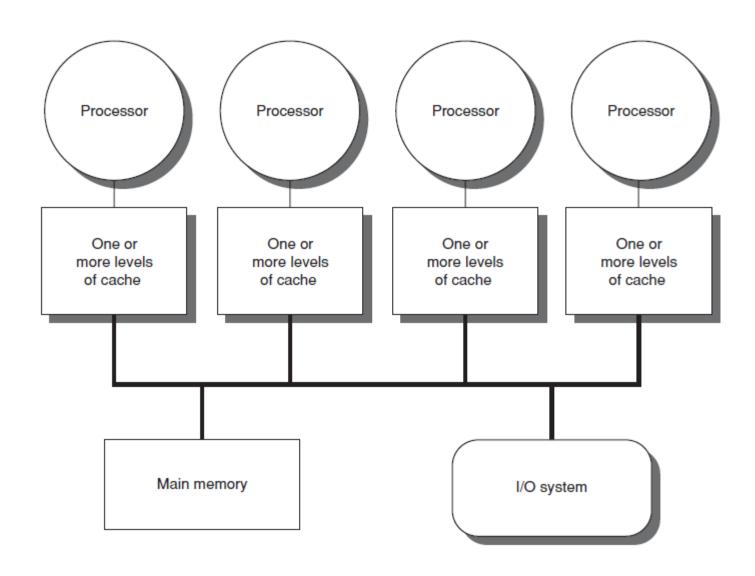
- ce se întâmplă dacă avem un sistem multi-core?
 - putem rula mai multe programe simultan
 - același program, instanțe diferite
 - diferite programe
 - putem rula un program mai eficient (paralelizând părți ale sale)
 - presupunem că avem s procesoare
 - presupunem că p% din program poate beneficia teoretic de paralelizare/îmbunătățire (unele secțiuni de cod sunt doar secvențiale, acolo nu se poate face nimic)
 - legea lui Amdahl (speed-up S):

$$S = \frac{1}{(1-p) + \frac{p}{s}}$$

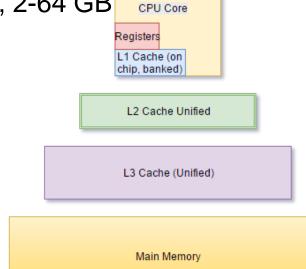
legea lui Gustafson (speed-up S):

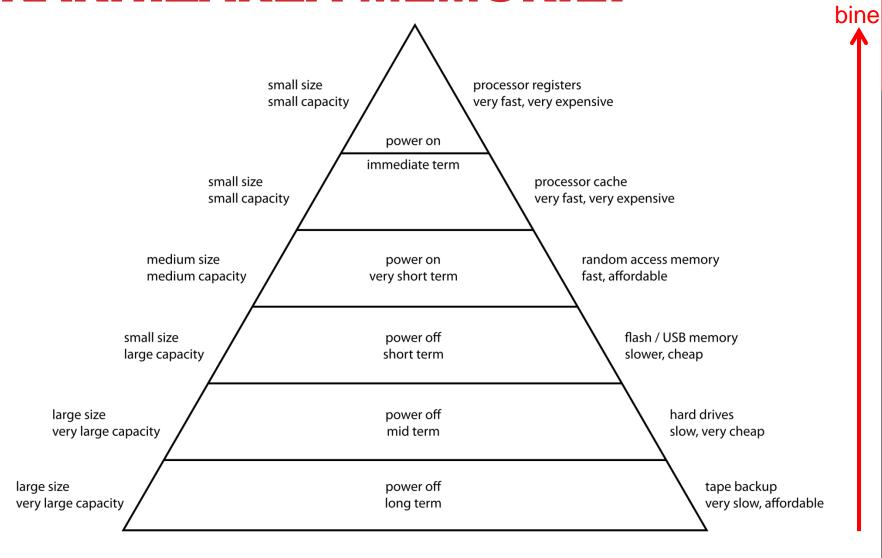
$$S = 1 - p + \delta p$$

 de multe ori, implementările paralele au nevoie să comunice date (asta poate câteodată domina calculul)



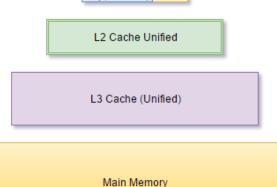
- tipuri de memorie
 - regiştrii procesorului: acces imediat, 100-1000 bytes
 - cache L0: acces foarte rapid, 5-20 kbytes
 - cache L1 (cache instrucțiuni și date): 700GB/s, 100-500 kbytes
 - cache L2: 200GB/s, 500-1000 kbytes
 - cache L3 (de obicei partajat): 100GB/s, 1-5 MB
 - memoria principală RAM: 100-500 MB/s, 2-64 GB
 - disc HD/SSD: 10-100 MB/s, 1TB





bine

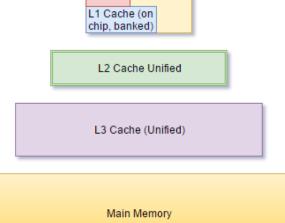
- de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate
- să presupunem că vrem să accesăm o bucată de memorie, cât ne costă ca timp dacă:
 - verificăm în RAM:



Registers

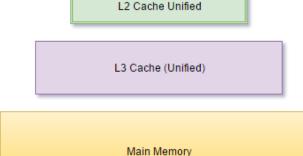
L1 Cache (on chip, banked)

- de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate
- să presupunem că vrem să accesăm o bucată de memorie, cât ne costă ca timp dacă:
 - verificăm în RAM: 50 ns
 - verificăm în L1:



Registers

- · de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate
- să presupunem că vrem să accesăm o bucată de memorie, cât ne costă ca timp dacă:
 - verificăm în RAM: 50 ns
 - verificăm în L1: 1 ns + (0.1 x 50 ns) = 6 ns
 - verificăm în L2:



Registers

L1 Cache (on chip, banked)

- de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate
- să presupunem că vrem să accesăm o bucată de memorie, cât ne costă ca timp dacă:
 - verificăm în RAM: 50 ns
 - verificăm în L1: 1 ns + (0.1 x 50 ns) = 6 ns
 - verificăm în L2: 1 ns + (0.1 x (5 ns + (0.01 x 50 ns))) = 1.55 ns
 - verificăm în L3:

- de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate
- să presupunem că vrem să accesăm o bucată de memorie, cât ne costă ca timp dacă:
 - verificăm în RAM: 50 ns
 - verificăm în L1: 1 ns + (0.1 x 50 ns) = 6 ns
 - verificăm în L2: 1 ns + (0.1 x (5 ns + (0.01 x 50 ns))) = 1.55 ns
 - **verificăm în L3**: 1 ns + (0.1 x (5 ns + (0.01 x (10 ns + (0.002 x 50 ns))))) = 1.5101 ns

observați trade-off-ul între viteza de acces și probabilitatea de miss rate cât este miss rate în RAM?

- de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate
- să presupunem că vrem să accesăm o bucată de memorie, cât ne costă ca timp dacă:
 - verificăm în RAM: 50 ns
 - verificăm în L1: 1 ns + (0.1 x 50 ns) = 6 ns
 - verificăm în L2: 1 ns + (0.1 x (5 ns + (0.01 x 50 ns))) = 1.55 ns
 - **verificăm în L3**: 1 ns + (0.1 x (5 ns + (0.01 x (10 ns + (0.002 x 50 ns))))) = 1.5101 ns

observați trade-off-ul între viteza de acces și probabilitatea de miss rate cât este miss rate în RAM? 0% (în RAM sigur avem informația) cu ce dimensiune are legatură miss rate?

- de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate
- să presupunem că vrem să accesăm o bucată de memorie, cât ne costă ca timp dacă:
 - verificăm în RAM: 50 ns
 - verificăm în L1: 1 ns + (0.1 x 50 ns) = 6 ns
 - verificăm în L2: 1 ns + (0.1 x (5 ns + (0.01 x 50 ns))) = 1.55 ns
 - **verificăm în L3**: 1 ns + (0.1 x (5 ns + (0.01 x (10 ns + (0.002 x 50 ns))))) = 1.5101 ns

observați trade-off-ul între viteza de acces și probabilitatea de miss rate

cât este miss rate în RAM? 0% (în RAM sigur avem informația) cu ce dimensiune are legatură miss rate? cu dimensiunea memoriei

- de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate
- să presupunem că vrem să accesăm o bucată de memorie, cât ne costă ca timp dacă:
 - verificăm în RAM: 50 ns
 - verificăm în L1: 1 ns + (0.1 x 50 ns) = 6 ns
 - cu un miss rate de 10% merită să avem cache L1
 - pentru ce probabilitate miss rate nu mai merită cache L1?

- de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate
- să presupunem că vrem să accesăm o bucată de memorie, cât ne costă ca timp dacă:
 - verificăm în RAM: 50 ns
 - verificăm în L1: 1 ns + (0.1 x 50 ns) = 6 ns
 - cu un miss rate de 10% merită să avem cache L1
 - pentru ce probabilitate miss rate nu mai merită cache L1?
 - p = 49 / 50 = 98%

- de ce e bine să avem cache?
- presupunem că timpii de acces sunt:
 - în memoria principală: 50 ns
 - în L1: 1 ns (dar există o probabilitate de 10% ca în L1 să nu găsim ceea ce căutăm, i.e., 10% miss rate)
 - în L2: 5 ns cu 1% miss rate
 - în L3: 10 ns cu 0.2% miss rate

Exemplu:

- memoria RAM este 1 GB
- memoria cache L1 este 128 kbytes
- memoria RAM este de aproximativ 8000 de ori mai multă decât memoria cache L1, deci cum putem avea miss rate 10%?
- ne bazăm pe principiul de localizare

- principiul de localizare
 - presupunem că avem în RAM un vector de 1000 elemente



cache L1 este gol



cache L2 este gol



citim elementul a₀ (avem nevoie să procesăm vectorul): elementul nu e în L1, nu e în L2, trebuie să mergem în RAM, dar după ce îl citim din RAM copiem un segment din vector în L1 și L2



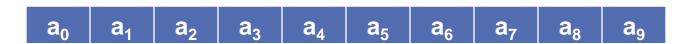
presupunem că avem în RAM un vector de 1000 elemente



• cache L1 conține a₀ și următoarele elemente din vector



cache L2 conține a₀ si mai multe elemente din vector



citim elementul a₁: este deja în L1 (cache hit!)



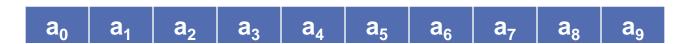
presupunem că avem în RAM un vector de 1000 elemente



• cache L1 conține a₀ și următoarele elemente din vector



cache L2 conține a₀ si mai multe elemente din vector



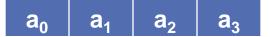
citim elementul a₂: este deja în L1 (cache hit!)



presupunem că avem în RAM un vector de 1000 elemente



cache L1 conține a₀ și următoarele elemente din vector



cache L2 conține a₀ si mai multe elemente din vector



citim elementul a₃: este deja în L1 (cache hit!)

.



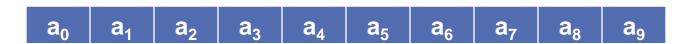
presupunem că avem în RAM un vector de 1000 elemente



cache L1 conține a₀ și următoarele elemente din vector



cache L2 conține a₀ si mai multe elemente din vector



citim elementul a_4 : nu este în L1 (cache miss!), dar este în L2, deci îl citim de acolo și actualizăm în L1



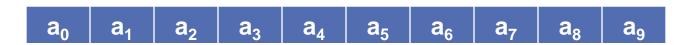
presupunem că avem în RAM un vector de 1000 elemente



cache L1 conține a₄ și următoarele elemente din vector



cache L2 conține a₀ si mai multe elemente din vector



citim elementul a₅: este deja în L1 (cache hit!)

... când nu mai găsim nici în L2, mergem din nou în RAM și citim un nou subset din vector (a_{10} ... a_{19})

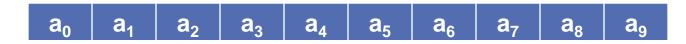
- principiul de localizare
 - presupunem că avem în RAM un vector de 1000 elemente



cache L1 conține a₄ și următoarele elemente din vector



cache L2 conține a₀ si mai multe elemente din vector



miss rate pentru cache L1? miss rate pentru cache L2?

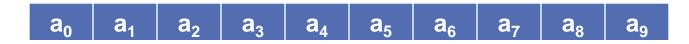
- principiul de localizare
 - presupunem că avem în RAM un vector de 1000 elemente



cache L1 conține a₄ și următoarele elemente din vector



cache L2 conține a₀ si mai multe elemente din vector



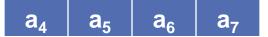
miss rate pentru cache L1? 25% miss rate pentru cache L2? 10%



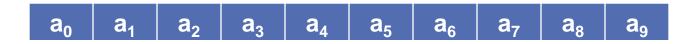
presupunem că avem în RAM un vector de 1000 elemente



cache L1 conține a₄ și următoarele elemente din vector

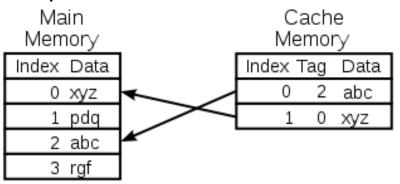


cache L2 conține a₀ si mai multe elemente din vector

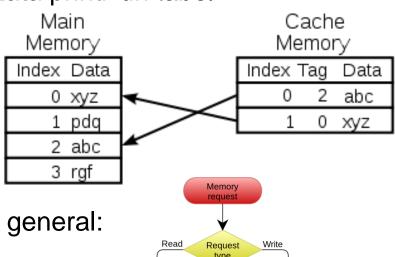


aici am accesat secvențial vectorul, dacă îl accesăm aleator, totul este pierdut (deci chiar dacă memoria se numește RAM, nu e deloc bine să accesăm datele complet Random)

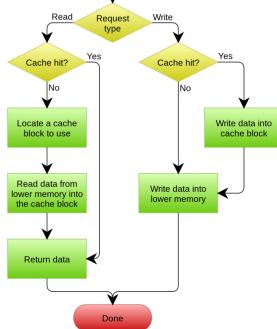
- corespondența dintre locația din cache și locația din RAM
 - este realizată printr-un tabel



- corespondența dintre locația din cache și locația din RAM
 - este realizată printr-un tabel

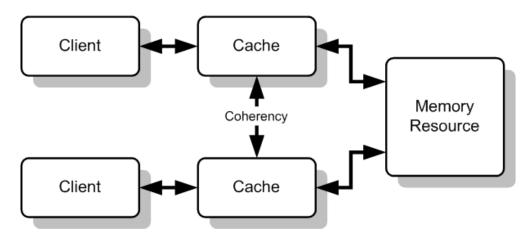


algoritmul general:



https://en.wikipedia.org/wiki/Cache_(computing)

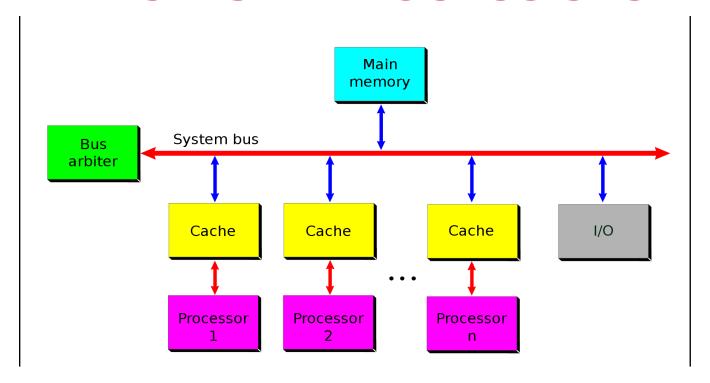
- corespondența dintre locația din cache și locația din RAM
 - la citire nu sunt niciodată probleme
 - la scriere lucrurile se complică
 - rezultatul este scris în cache
 - și celelalte memorii trebuie să fie anunțate de noua valoare
 - L1/L2/L3/RAM etc.
 - situația se complică și mai mult dacă sunt cache-uri diferite pentru fiecare core pe care îl avem: cache coherence (protocol pentru consistența tuturor cache-urilor)



IERARHIZAREA MEMORIEI

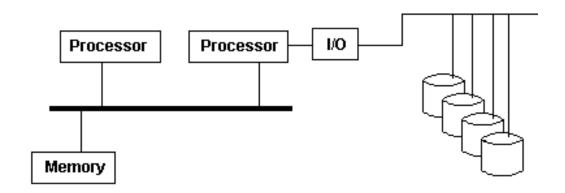
- când programaţi, nu vedeţi această ierarhizare
- cine e responsabil de ce anume?
 - programatorul: transfer între HD/SSD şi RAM (citire de pe disc)
 - logică hardware: din/în RAM în/din memoriile cache
 - compilatorul: generează cod care exploatează cache-ul
- cât timp performanța este acceptabilă totul e OK, apoi Assembly

SYMMETRIC MULTIPROCESS SYSTEMS



- UMA (Uniform Memory Access)
- procese diferite pe procesoare diferite, dar e nevoie de modificarea programelor ca acestea să ruleze paralel
- dezavantaj: cache coherence

ASYMMETRIC MULTIPROCESS SYSTEMS



- fiecare procesor are se ocupă de ceva diferit
 - unul execute programe
 - altul se ocupă de I/O

INIFORM MEMORY ACCESS BUS **BUS** Memory Memory **DSM Network** with Directory

- rezolvă problema accesului la memorie de către procesoare multiple (fiecare procesor are memoria/cache-ul său)
- procesoarele aşteaptă mai puţin să ajunge datele la ele

CE AM FĂCUT ASTĂZI

structura multi-core a calculatoarelor

ierarhizarea memoriei

beneficile cache-ului

DATA VIITOARE ...

- ne apropiem de final
 - Cursul 0x0A performanţa calculatoarelor
 - Cursul 0x0B va fi în prima săptămână de școală din ianuarie
 - în a doua saptămână nu facem curs, avem verificarea
 - am să vă postez detalii cu privire la testul de verificare
 - fizic, tot anul va fi prezent
 - în ianuarie, nu se mai fac laboratoare/seminare noi
- Cursul 0x0A
 - performanţa calculatoarelor
- Cursul 0x0B
 - execuția fișierelor binare (sisteme de operare)

LECTURĂ SUPLIMENTARĂ

- PH book
 - 5 Large and Fast: Exploiting Memory Hierarchy
 - 6.6 Introduction to Graphics Processing Units

Erik Demaine, Cache-Oblivious Algorithms:
 https://www.youtube.com/watch?v=C6EWVBNCxsc (nu intră în examen)