Paralelismo avanzado

IIC2343 - Arquitectura de Computadores

Nicolás Elliott B. (nicolas.elliott@uc.cl)



(II/2019)

Ejecución secuencial vs ejecución paralela

- Vimos anteriormente que aumentar la frecuencia del clock no es la única manera de acelerar el procesamiento.
- En esta clase revisaremos arquitecturas paralelas desde el punto de vista de instrucciones y datos.
- Estas arquitecturas requieren hardware más complejo, pero sus ventajas son potencialmente mucho mayores que sólo aumentar la frecuencia del clock o dividir una instrucción en varias etapas.

Taxonomía de Flynn nos permite categorizar arquitecturas en base al paralelismo

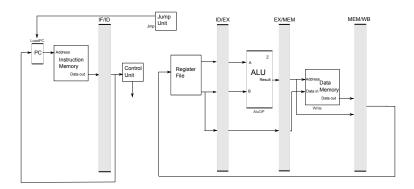
Dependiendo de si utilizamos múltiples programas y/o múltiples fuentes de datos, la taxonomía de Flynn nos entrega 4 posibles tipos de arquitectura.

	Single Instruction	Multiple Instruction
Single Data	SISD	MISD
Multiple Data	SIMD	MIMD

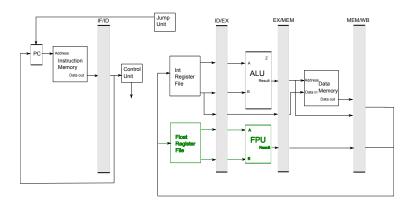
Paralelismo SISD es una generalización del paralelismo a nivel de instrucción (ILP)

- Nace de una idea simple: que pasa si agregamos una unidad de ejecución secundaria al procesador, y así permitir que este ejecute más de una instrucción al mismo tiempo
- Un ejemplo canónico de esto es agregar una unidad de procesamiento de números de punto flotante, FPU.

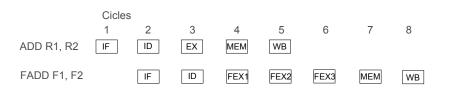
Revisemos el computador básico con pipeline



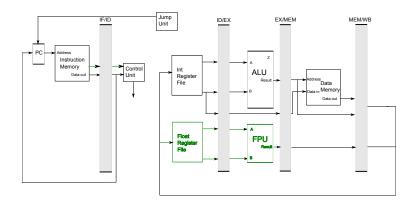
Agregamos un register file de floats y una FPU



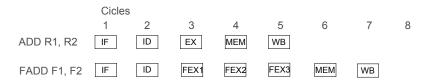
Supongamos que la etapa EX de la ejecución de la FPU se puede dividir en 3 subetapas



EX y WB de ambas instrucciones son independientes, ¿cómo podemos aprovechar esto?



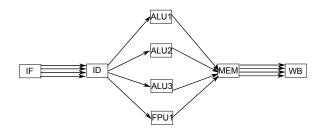
Aumentamos capacidad de IF e ID para lograr paralelismo



Concepto SISD se puede extender a múltiples ALUs, registros, FPUs, etc

- Un procesador que permite obtener, decodificar y ejecutar múltiples instrucciones al mismo tiempo se conoce como multiple-issue.
- Si es capaz de procesar 2 instrucciones al mismo tiempo, será un procesador 2-issue, si procesa 4, un 4-issue, etc.

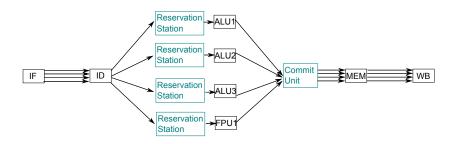
Concepto SISD se puede extender a multiples ALUs, registros, FPUs, etc



Procesadores multiple-issue requieren elementos para decidir sobre paralelismo

- Existen dos tipos de técnicas para realizar esto: estáticas y dinámicas.
- Técnicas estáticas dependen del compilador para agrupar instrucciones paralelizables.
- Técnicas dinámicas permiten a la CPU determinar en tiempo de ejecución las instrucciones a paralelizar, despachándolas a unidades de ejecución distintas.

Técnica dinámica más usada es la Arquitectura Superescalar



Técnica estática más utilizada es Very Large Instruction Word (VLIW)

- Compilador genera un paquete (bundle) de instrucciones que pueden ejecutarse en paralelo.
- Bundle es enviado al procesador como una instrucción muy larga
- CPU reordena las instrucciones del grupo y lo envía en paralelo a las distintas unidades de ejecución.

Secuencia de instrucciones sin VLIW

Dirección	Instrucción
0×00	Instrucción 1
0×01	Instrucción 2
0×02	Instrucción 3
0×03	Instrucción 4
0×04	Instrucción 5
0×05	Instrucción 6
0×06	Instrucción 7
0×07	Instrucción 8
0×08	Instrucción 9

Secuencia de bundles con VLIW

Dirección		Bundle		
0×00	Instrucción 1	Instrucción 6	Instrucción 7	NOP
0×01	NOP	NOP	Instrucción 3	Instrucción 4
0×02	NOP	Instrucción 2	NOP	NOP
0×03	NOP	Instrucción 5	Instrucción 9	NOP
0×04	NOP	NOP	NOP	Instrucción 8

SISD tiene problemas de complejidad

- Para entregar buen rendimiento y manejar todas las posibles situaciones, los procesadores aumentan enormemente su complejidad.
- Esto implica un aumento en el costo y en el uso de energía.
- Una alternativa a esto es utilizar múltiples procesadores simples.

Taxonomía de Flynn nos permite categorizar arquitecturas en base al paralelismo

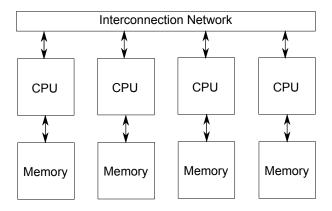
Dependiendo de si utilizamos múltiples programas y/o múltiples fuentes de datos, la taxonomía de Flynn nos entrega 4 posibles tipos de arquitectura.

	Single Instruction	Multiple Instruction
Single Data	SISD	MISD
Multiple Data	SIMD	MIMD

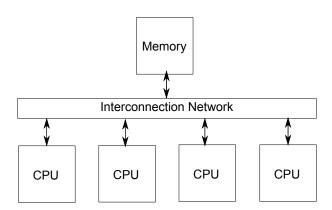
MIMD permite disminuir complejidad del procesador

- Ideal para tareas independientes.
- A los sistemas que lo implementan se les conoce como sistema multiprocesador.
- Los más usados son multiprocesador por paso de mensajes y multiprocesador de memoria compartida.

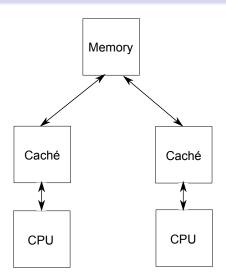
Multiprocesador por paso de mensajes puede ser un clúster o un sistema distribuido



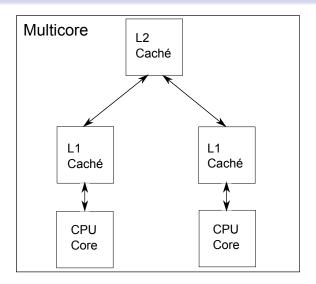
Multiprocesador con memoria compartida permite una comunicación más rápida...



..., pero necesita mecanismos para mantener coherencia en memoria, principalmente en la caché

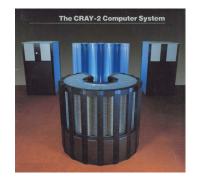


Procesadores multicore implementan el multiprocesamiento en un solo chip



¿Cómo era un supercomputador hace 30 años?

- Problemas requerían pocos datos: almacenamiento y transferencia no eran problema.
- Procesamiento centralizado.
- Pocas CPUs.
- Procesamiento paralelo a costa de hardware especializado y caro.
- Foco en alto throughput.



¿Cómo era un supercomputador hace 30 años?

- Cray-2: lanzado en 1985.
- Fue el supercomputador más rápido del mundo hasta 1990.
- 8 CPUs.
- Máx. throughput: 1.9 GigaFlops.



¿Cómo son los supercomputadores en la actualidad?

- Procesamiento distribuido (clústers) basado en hardware de menor costo (commodity hardware).
- Miles de nodos, CPUS y núcleos.
- Procesamiento altamente paralelo.
- Foco en alto throughput, escalabilidad y robustez.
- Problemas requieren muchos datos: almacenamiento y transferencia son un problema.



¿Cómo son los supercomputadores en la actualidad?

- Tianhe-2: lanzado en 2013.
- Más rápido del mundo hasta mediados de 2016.
- Máx. throughput: 33.86 PetaFlops.
- 16K nodos, 88 GB RAM cada
- Más de 3M de núcleos y 1375
 TB de RAM



Taxonomía de Flynn nos permite categorizar arquitecturas en base al paralelismo

Dependiendo de si utilizamos múltiples programas y/o múltiples fuentes de datos, la taxonomía de Flynn nos entrega 4 posibles tipos de arquitectura.

	Single Instruction	Multiple Instruction
Single Data	SISD	MISD
Single Data Multiple Data	SIMD	MIMD

Paralelismo SIMD se presenta de manera natural en múltiples problemas

- Consiste en la ejecución de un mismo programa/instrucción sobre múltiples datos distintos.
- Este tipo de operación se da de manera natural en los cálculos matriciales y vectoriales.
- Hardware especializado permite sacar provecho de las características del problema.

Instrucciones multimedia (SIMD) son parte central de nuevas arquitecturas de CPU

- Introducidas por Intel en 1997 (MMX)
- Cada nueva generación de procesadores agrega nuevas instrucciones (MMX, SSE, AVX).
- Agregan también nuevos registros de gran tamaño (512 bits en AVX2).
- Instrucciones especiales realizan operaciones en paralelo sobre muchos números de menor tamaño.
- Por ejemplo, se puede multiplicar en paralelo 16 floats de 32 bits, usando registros de 512 bits.

GPUs también son dispositivos SIMD (SIMT)

- Dispositivo de I/O, especializado en cómputos masivamente paralelos.
- Origen en aceleración de contenidos gráficos en 3D.
- CPU traspasa el cálculo de ciertos elementos a la GPU.
- Mientras la GPU trabaja, la CPU está libre.

GPUs se especializan en problemas "ridículamente" paralelos

- Se centraban originalmente sólo en el procesamiento de cada uno de los pixeles.
- Al ser independientes, era posible aplicar unas cuantas funciones fijas a cada pixel en paralelo.
- Además, al ser en una sola dirección, desde vértices a pixeles, se puede usar un pipeline.
- GPUs modernas tienen cientos de pequeños procesadores, que pueden usarse para cómputo general.

GPUs son en realidad múltiples procesadores SIMT

	MIMD/SPMD	SIMD/Vector	SIMT
	Múltiples threads in- dependientes	Un thread con gran "amplitud" de datos	Múltiples threads sincronizados
Arquitectura	CPU Multicore	X86 SSE/AVX	GPU
Pro	Propósito general	Puede mezclar códi- go secuencial y para- lelo	Escritura y lectura más eficiente y rápi- da
Contra	Malo para paralelis- mo de datos	Escritura y lecturas de memoria son complejas	Latencia de memoria y divergencia de código.

GPUs son en realidad múltiples procesadores SIMT

