



## ת"ב 4 – סימולטור Multithreading

בתרגיל בית זה תממשו סימולטור המדמה ריצה של מעבד מרובה חוטים בשתי תצורות: Block Multithreading (MT) ו-Fine-grained MT-i.

### מיקרוארכיטקטורה

לשם פשטות, שתי המיקרו-ארכיטקטורות בבסיסן הן Single-Cycle, כך שפקודה לוקחת מחזור שעון יחיד בהינתן אלא אם מדובר בפקודות Load או Store. הארכיטקטורה תומכת בסט הפקודות הבאה:

- פקודות גישה לזיכרון: LOAD, STORE
- פקודות אריתמטיות: ADD, ADDI, SUB, SUBI
- HALT - פקודה מיוחדת אשר תשמש לעצירת החוט שרץ כרגע (גם כן לוקחת מחזור יחיד).

בנוסף נתון:

- בארכיטקטורה הנתונה 8 רגיסטרים כלליים, R0 – R7.
- פקודות אריתמטיות יבוצעו בין רגיסטרים או בין רגיסטר למספר קבוע.
- פקודות גישה לזכרון יקחו מספר מחזורי שעון (מוגדר בקובץ הפרמטרים).
- בכל מחזור שעון מתבצעת לכל היותר פקודה אחת ( $IPC_{max} = 1$ ).
- מרחב הכתובות של כל החוטים זהה. ניתן להניח כי אין תלויות מידע בין חוטים.
- מרחב הכתובות הוירטואליות זהה למרחב הכתובות הפיזיות (איננו מתייחסים ל-Virtual Memory בתרגיל זה).
- עבור תצורה של Fine-grained MT:
  - החלפת ההקשר נעשת כל מחזור שעון אחד.
  - אין קנס (penalty) בהחלפת הקשר.
- עבור תצורה של Blocked MT
  - קיים קנס בהחלפת הקשר (מוגדר בקובץ הפרמטרים).

### הממשק לסימולטור

עליכם לממש את הפונקציות המוגדרות בקובץ `core_api.h`. על הסימולטור לעקוב אחר הלוגיקה של התוכנית ועל ביצועי המכונה, כלומר על ערכי הרגיסטרים וזמן ריצת התוכנית במחזורי שעון. לשם כך, עליכם לממש את הפונקציות הבאות:

- `CORE_BlockedMT()` – הפונקציה תכיל סימולציה מלאה של מכונת Blocked MT. למעשה, הפונקציה תחזור כאשר כל החוטים יגיעו לפקודה HALT. במעמד זה מבני הנתונים שתיצרו יכילו את ה-`register files` ואת כמות מחזורי השעון אשר לקח לתוכנית לרוץ.
- `CORE_BlockedMT_CTX(tcontext context[], int threaded)` – הפונקציה תחזיר דרך מצביע `context` עבור `thread` ספציפי את מצב ה-`register file`.
- `CORE_BlockedMT_CPI()` – הפונקציה מחזירה את ביצועי המערכת במדד CPI. ניתן להניח כי זו הפונקציה האחרונה שנקרא לה בסימולציה (עבור Blocked MT) כך שניתן לשחרר בנקודה זו את הקצאות הזכרון.

הפונקציות הנ"ל קיימות גם עבור תצורת Fine-grained MT.

המימוש שלכם ייכתב בקובץ בשם `core_api.c` או `core_api.cpp`, לאלו אשר מעדיפים לממש ב-C++. שימו-לב שגם עבור מימוש ב-C++ עליכם לחשוף ממשק C, כפי שמוגדר בקובץ `core_api.h`.



### גישת הזיכרון

מערכת הזיכרון נתונה. הממשק לסימולטור מוגדר בקובץ `sim_api.h` והמימוש בקובץ `sim_api.c`. הממשק לזיכרון מאפשר לסימולטור שלכם לקרוא פקודות ולקרוא/לכתוב נתונים. מכיוון שאנו מניחים כי אין תלויות מידע בין חוטים, זמן הכתיבה ו/או הקריאה לזיכרון בפועל איננו רלוונטי. לדוגמה, אם נתון בקובץ ההגדרות כי כתיבה לזיכרון לוקחת 5 מחזורי שעון, לא משנה האם בפועל המידע נכתב במחזור שעון 0, 3 או 5, לדוגמה, שכן אותו חוט יהיה גם כך במצב `idle`, ושאר החוטים לא יקראו מאותה כתובת (הנחת התרגיל).

את תוכן הזיכרון ניתן לאתחל מקובץ מפת הזיכרון. קבצי דוגמה למפת הזיכרון לטעינה כלולים בחומרי התרגיל (קבצים עם סיומת `img`) וכוללים גם תיעוד מבנה הקובץ בהערות. קובץ מפת הזיכרון מכיל הן פקודות לביצוע והן נתונים לקריאה/כתיבה. סימולטור הזיכרון מוגבל להכיל 100 פקודות עבור כל חוט ו-100 נתונים עוקבים.

### חוטים

כל מעבד יריץ מספר חוטים כפי שנקבע בקובץ ה-`img`. החלפת חוטים מתבצעת בשיטת Round-Robin (RR) עם איתחול לחוט 0. אם חוט כלשהו סיים (הגיע לפקודה `HALT`), מדלגים עליו. לדוגמה, אם חוט 1 סיים ונשארו במערכת חוטים 0, 2 ו-3, אז אחרי חוט 0 יגיע תורו של חוט 2 (במידה והוא כמובן יכול לרוץ).

בהקשר של `Fine-grained MT`, המימוש הינו בתצורה `Flexible`. המשמעות היא כי מנגנון ה-`Round-Robin` לא בוחר חוט אשר הגיע ל-`HALT` ומבזבז עליו מחזור שעון.

חוט שמגיע לפקודת `halt` הוא חוט שסיים את עבודתו. **פקודת `halt` לוקחת מחזור שעון.**



לבהירות התרגיל, להלן טבלת מעקב עבור קובץ קלט example1.img בהינתן תצורות Blocked MT ו-Fine-grained MT:

| Example 1: Blocked MT Simulation |        |         |                        |
|----------------------------------|--------|---------|------------------------|
| Cycle                            | Thread | Command | Description            |
| 0                                | 0      | HALT    |                        |
| 1                                |        |         | Switch Overhead (0->1) |
| 2                                | 1      | LOAD    |                        |
| 3                                |        |         | Switch Overhead (1->2) |
| 4                                | 2      | STORE   |                        |
| 5                                |        |         | Idle                   |
| 6                                |        |         | Idle                   |
| 7                                |        |         | Idle                   |
| 8                                | 2      | LOAD    |                        |
| 9                                |        |         | Switch Overhead (2->1) |
| 10                               | 1      | ADD     |                        |
| 11                               | 1      | ADD     |                        |
| 12                               | 1      | HALT    |                        |
| 13                               |        |         | Idle                   |
| 14                               |        |         | Switch Overhead (1->2) |
| 15                               | 2      | ADDI    |                        |
| 16                               | 2      | ADD     |                        |
| 17                               | 2      | HALT    |                        |

Cycles = 18    Instructions = 10  
CPI = 1.8

| Example 1: Fine-grained MT Simulation |        |         |             |
|---------------------------------------|--------|---------|-------------|
| Cycle                                 | Thread | Command | Description |
| 0                                     | 0      | HALT    |             |
| 1                                     | 1      | LOAD    |             |
| 2                                     | 2      | STORE   |             |
| 3                                     |        |         | Idle        |
| 4                                     |        |         | Idle        |
| 5                                     |        |         | Idle        |
| 6                                     | 2      | LOAD    |             |
| 7                                     | 1      | ADD     |             |
| 8                                     | 1      | ADD     |             |
| 9                                     | 1      | HALT    |             |
| 10                                    |        |         | Idle        |
| 11                                    |        |         | Idle        |
| 12                                    | 2      | ADDI    |             |
| 13                                    | 2      | ADD     |             |
| 14                                    | 2      | HALT    |             |

Cycles = 15    Instructions = 10  
CPI = 1.5

נקודות לשים לב אליהן:

1. ה-RR מאותחל תמיד לחוט 0 ובוחר בצורה ציקלית את החוט הבא.
2. פקודות HALT לוקחות מחזור שעות.
3. פקודות LOAD ו-STORE לוקחות מחזור שעות ורק לאחר מכן מתחילה ספירת ה-latency מול הזיכרון (בהתאם לנתון בקובץ ההגדרות) – מומחש היטב בטבלאות המעקב לעיל.
4. ב-Blocked MT, במחזור שעות 8, גם חוט 1 וגם חוט 2 מוכנים לפעולה, אך ה-RR בוחר בחוט 2 שכן זה החוט האחרון עליו המכונה עבדה.
5. ב-Blocked MT, במחזור שעות 13, המכונה במצב idle שכן פקודת ה-LOAD ממחזור שעות 8 (חוט 2) עדיין עובדת מול הזיכרון. במחזור שעות 14 מתבצעת החלפת הקשר, שכן רק במחזור שעות 14 חוט 2 מוכן בפועל.
6. ב-Fine-grained MT, ברגע שחוט 0 מסתיים, ה-RR מדלג עליו ולא מבזבז עליו מחזורי שעות (Flexible).

### סביבת בדיקה

קובץ ה-makefile נתון, לנוחיותכם. לאחר הבניה יתקבל קובץ הרצה בשם sim\_main.

את הקובץ המצורף ניתן להפעיל באופן הבא:

```
./sim_main <test_file>
```

לדוגמא:

```
./sim_main example1.img
```

**שימו-לב:** ה-main שניתן נועד להקל עליכם בבדיקה, אולם אתם מחויבים למימוש הממשק לסימולטור כפי שמוגדר ב-core\_api.h. כלומר, ייתכן והסימולטור יבדק בדרכים שונות מהמודגם ה-main וייתכן שימוש בקובץ main אחר מהמסופק, אשר משתמש באותו הממשק. לכן הקפידו שהמימוש שלכם יעמוד בדרישות המוגדרות בתרגיל.



## דרישות ההגשה

הגשה אלקטרונית בלבד באתר הקורס ("מודל") מחשבונו של אחד הסטודנטים.

### מועד ההגשה: עד ה-30.6.2022 בשעה 23:55.

אין לערוך שינוי באף אחד מקבצי העזר המסופקים לכם. ההגשה שלכם לא תכלול את אותם קבצים, מלבד המימוש שלכם ב-`core_api.c/cpp` ותיבדק עם גרסה של סביבת הבדיקה של הבודק. עמידה בדרישות הממשק כפי שמתועדות בקובץ הממשק (`core_api.h`) היא המחייבת.

עליכם להגיש קובץ `*tar.gz` בשם `hw4_ID1_ID2.tar.gz` כאשר ID1 ו-ID2 הם מספרי ת.ז. של המגישים. לדוגמה: `hw4_012345678_987654321.tar.gz`. ה-`tar` יכיל קובץ בודד:

- קוד המקור של הסימולטור שלכם: `core_api.c` או `core_api.cpp`.  
קוד המקור חייב להכיל תיעוד פנימי במידה סבירה על מנת להבינו.

הוראות ליצירת קובץ ה-`tar.gz` ניתן למצוא בהוראות בתרגילי הבית הקודמים.

## דגשים להגשה:

1. המימוש שלכם חייב להתקמפל בהצלחה ולרוץ במכונה הוירטואלית שמסופקת לכם באתר המודל של הקורס. זוהי סביבת הבדיקה המחייבת לתרגילי הבית. **כל בעיה בהגשה המונעת את הרצת הקוד (כיווץ לא נכון של הקבצים, קוד לא מתקמפל, ...) יגרור ציון 0!**
2. מניסיונם של סטודנטים אחרים: הקפידו לוודא שהקובץ שהעלתם לאתר הקורס הוא אכן הגרסה שהתכוונתם להגיש. לא יתקבלו הגשות נוספות לאחר מועד ההגשה בטענות כגון "הקובץ במודל לא עדכני ויש לנו גרסה עדכנית יותר שלא נקלטה".

## העתקות יטופלו בחומרה

בהצלחה!