

TP5 : Architecture des microprocesseurs

Júlia Ellen Dias Leite
julia-ellen.dias@ensta-paris.fr

Charbel Chahla
charbel.chahla@ensta.fr

Martin Brun
martin.brun@ensta.fr

Paul-henri Djoko
paul-henri.djoko@ensta.fr

23 février 2026

Analyse théorique de cohérence de cache

Q1 : En considérant que chaque thread s'exécute sur un processeur dans une architecture de type multicoeurs à base de bus et 1 niveau de cache (comme décrit Figure 21), décrivez le comportement de la hiérarchie mémoire et de la cohérence des caches pour l'algorithme de multiplication de matrices. On supposera que le thread principal se trouve sur le processeur d'indice 1.

- **Matrice A** : Chaque ligne est stockée dans le cache d'un processeur différent chargée depuis la mémoire principale.
- Ainsi, chaque processeur a une ligne différente donc ne communique pas avec les autres, on a donc peu d'incohérence.
- Plus on a de threads moins on a d'incohérence.
- **Matrice B** : Elle est lue et stockée dans chaque thread pour calculer C mais elle n'est pas modifiée donc nous n'avons pas non plus d'incohérence.
- **Matrice C** : Par définition du produit de matrice chaque ligne de C correspond au produit de la ligne de A correspondante avec B , ainsi, chaque processus écrit des lignes différentes de C donc on n'a pas de problème de cohérence.

Paramètres de l'architecture multicoeurs

Q2 : Examinez le fichier de déclaration d'un élément de type « processeur superscalaire out- of-order », et présentez sous forme de tableau cinq paramètres configurables de ce type de processeur avec leur valeur par défaut. Choisissez de préférence des paramètres étudiés lors des séances TD/TP précédentes. Le fichier à consulter est le suivant :

`$GEM5/src/cpu/o3/O3CPU.py`

TABLE 1 – Paramètres de configuration du processeur

Paramètre	Signification	Valeur par défaut
fetchWidth	Nombre d'instructions récupérées par cycle	8
fetchBufferSize	Taille du buffer	64
decodeWidth	Nombre d'instructions décodées par cycle	8
cacheStorePorts	Nombre de ports disponibles pour accéder au cache (écriture)	200
issueWidth	Nombre d'instructions émises par cycle	8

Q3 : Examinez le fichier d'options de la plateforme se.py, puis déterminez et présentez sous forme de tableau les valeurs par défaut des paramètres suivants :

- Cache de données de niveau 1 : associativité, taille du cache, taille de la ligne
- Cache d'instructions de niveau 1 : associativité, taille du cache, taille de la ligne
- Cache unifié de niveau 2 : associativité, taille du cache, taille de la ligne

Le fichier d'options à consulter est le suivant :

```
$GEM5/configs/common/Options.py
```

TABLE 2 – Spécifications des caches

	L1 (l1d)	L1 (l1i)	L2 (l2)
Taille du cache	64kB	32kB	2MB
Taille de la ligne	64B	64B	64B
Associativité	2	2	8

Architecture multicoeurs avec des processeurs superscalaires in-order (Cortex A7)

Q4 : Déterminez quel est le processeur exécutant toujours le plus grand nombre de cycles. Expliquez pourquoi. Expliquez également pourquoi l'analyse du nombre de cycles sur ce processeur revient à analyser le nombre total de cycles d'exécution de l'application.

L'expérience (voir code) nous montre que c'est toujours `cpu0`. En effet, cela se comprend car dans une application OpenMP, l'exécution se déroule en deux phases :

- **La phase séquentielle** : Elle est exécutée uniquement par le thread maître (`cpu0`). C'est lui qui initialise les données, alloue la mémoire et orchestre les threads.
- **La phase parallèle** : La charge de travail est répartie entre tous les CPUs.

`cpu0` cumule donc les deux charges (séquentielle + une part de la parallèle), ce qui lui donne systématiquement un nombre de cycles plus élevé que les autres processeurs.

À cause de la **barrière de synchronisation** OpenMP située en fin de bloc parallèle : tous les threads doivent impérativement l'atteindre avant que le programme puisse poursuivre son exécution. La durée totale de l'application est donc déterminée par la durée du thread le plus lent (le "chemin critique"), qui est ici toujours `cpu0`.

Q5 : Pour chaque configuration, quel est le nombre de cycles d'exécution de l'application ? Vous pourrez présenter vos résultats sous forme de graphe 2 axes

Tableau des nombres de cycles maximums

Nombre de Threads	CPU identifié	Nombre de Cycles (Max)
1	system.cpu.numCycles	4 140 593
2	system.cpu0.numCycles	2 147 905
4	system.cpu0.numCycles	1 151 585
8	system.cpu0.numCycles	653 929
16	system.cpu00.numCycles	406 212
32	system.cpu00.numCycles	284 352
64	system.cpu00.numCycles	227 503

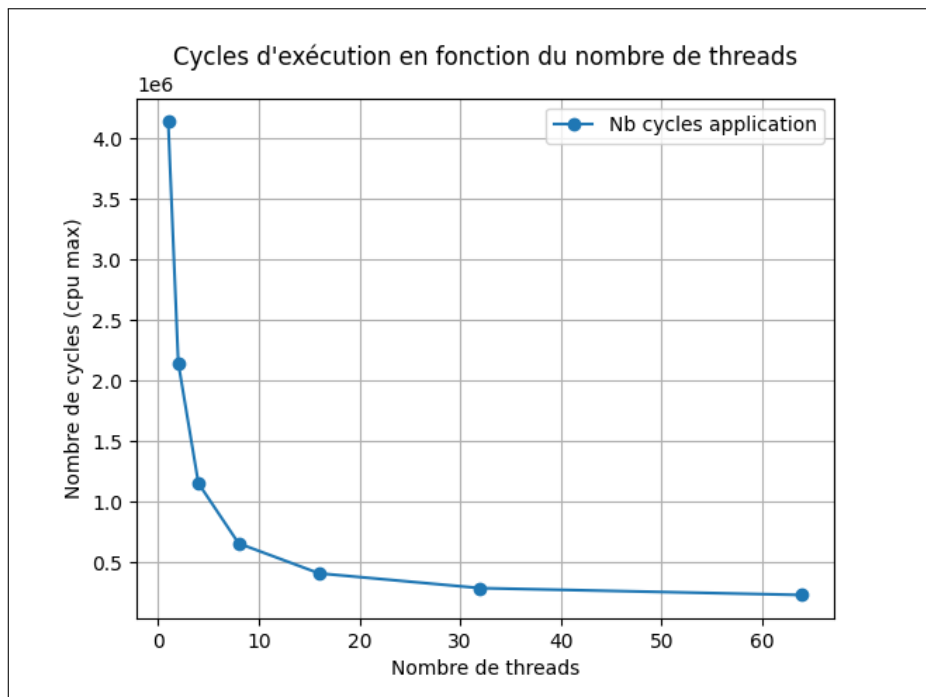


FIGURE 1 – Courbe du nombre de cycle maximum (cpu0) en fonction du nombre de threads

Q6 : Déduire le speedup par rapport à la configuration à 1 thread.

La formule du SpeedUp est donnée par :

$$SpeedUp = \frac{cpu0.numCycles[1 \text{ thread}]}{cpu0.numCycles[n \text{ threads}]} \quad (1)$$

 volution du SpeedUp

Threads	SpeedUp
1	1,000
2	1,928
4	3,596
8	6,332
16	10,193
32	14,562
64	18,200

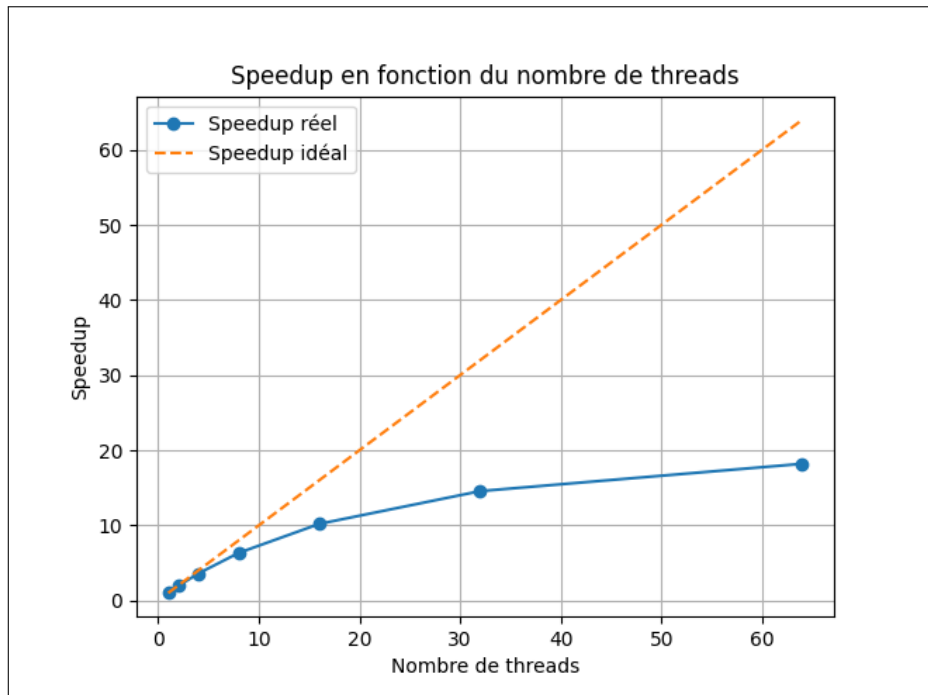


FIGURE 2 – Courbe du SpeedUp en fonction du nombre de threads

Q7 : En utilisant le nombre total d'instructions simulées, déterminez quelle est la valeur maximale de l'IPC pour chaque configuration ?

La formule de l'IPC (Instructions Per Cycle) est :

$$IPC = \frac{sim_insts}{cpu0.numCycles} \quad (2)$$

Le nombre d'instructions `sim_insts` reste constant quelle que soit la configuration (on effectue toujours le même calcul sur une matrice de taille 64). Quand le nombre de threads augmente, `cpu0.numCycles` diminue car le travail est mieux réparti, par conséquent l'IPC augmente. L'IPC maximal est atteint pour la configuration avec le plus grand nombre de threads.

Résultats de l'IPC

Threads	IPC Max
1	0,992
2	1,914
4	3,572
8	6,304
16	10,213
32	14,885
64	19,907

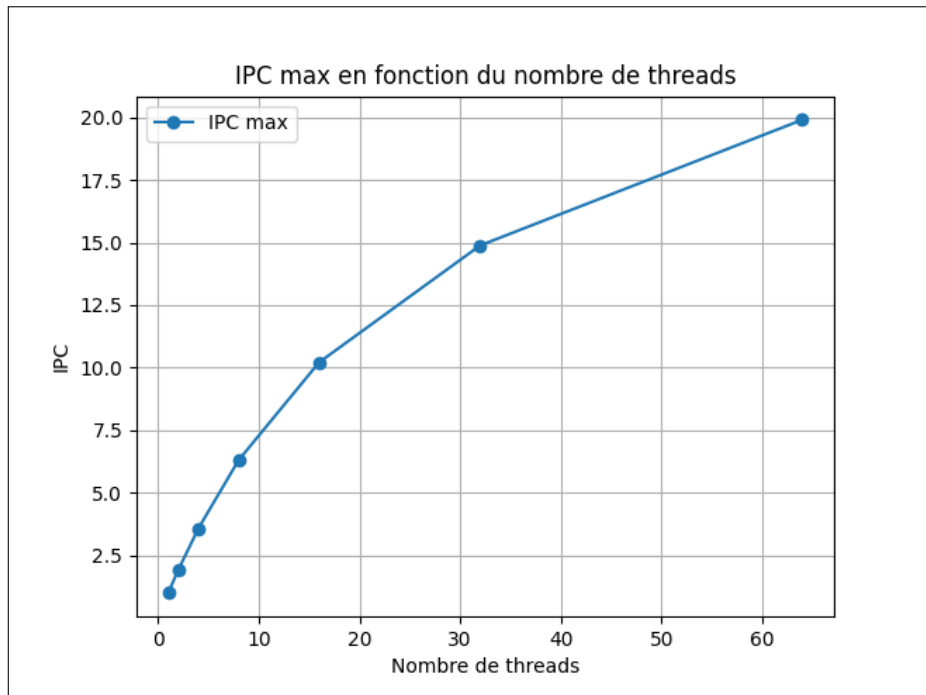


FIGURE 3 – Courbe de l'IPC en fonction du nombre de threads

Q8 : Discussion et interprétation (max. 10 lignes).

D'après les résultats obtenus, on observe que le nombre de cycles de l'application diminue lorsque le nombre de threads augmente, ce qui se traduit par un speedup croissant. Cependant, ce speedup reste inférieur au speedup idéal (linéaire), ce qui s'explique par la loi d'Amdahl : une partie du code reste séquentielle (exécutée uniquement par cpu0) et constitue un goulot d'étranglement irréductible. On remarque également que l'IPC augmente avec le nombre de threads, ce qui est cohérent : cpu0 exécute le même nombre d'instructions en moins de cycles, donc son efficacité augmente. Les courbes de speedup et d'IPC sont corrélées car toutes deux sont inversement proportionnelles à `cpu0.numCycles`.

Au-delà d'un certain nombre de threads (typiquement au-delà de $m/4$), le gain devient marginal : le surcoût de synchronisation aux barrières OpenMP et le déséquilibre de charge entre cpu0 et les autres CPUs limitent les gains. Pour une matrice de taille 64, la configuration optimale se situe donc entre 8 et 16 threads, au-delà desquels le speedup stagne.

Architecture multicoeurs avec des processeurs superscalaires out-of-order (Cortex A15)

La campagne de mesures a été exécutée sur le serveur distant ENSTA (hôte `salle`) avec le modèle `DerivO3CPU` (Cortex-A15) en mode SE, avec caches L1+L2 activés. Pour garantir une exécution reproductible, nous avons utilisé `gem5.fast ARM` pré-compilé, le script de configuration `se_a15.py`, ainsi que le binaire `test_omp` synchronisé dans `tp5_work`. Les paramètres explorés couvrent les largeurs `width` 2, 4 et 8, les nombres de threads OpenMP 1, 2, 4, 8 et 16, avec une taille de matrice fixée à 64.

Nous avons rencontré des `segfault` intermittents sur plusieurs configurations, ce qui a nécessité des relances ciblées. Pour améliorer la robustesse, nous avons ajouté les variables d'environnement `OMP_WAIT_POLICY=ACTIVE` et `GOMP_SPINCOUNT=1000000000`, afin de réduire les risques de blocage. De cette manière, nous avons pu collecter un ensemble de résultats plus complet, en exécutant la commande suivante pour chaque combinaison de paramètres :

```
OMP_NUM_THREADS=${T} OMP_WAIT_POLICY=ACTIVE GOMP_SPINCOUNT=1000000000 \
```

```
$GEM5/build/ARM/gem5.fast \
  --outdir=results/s64_w${W}_t${T} \
  se_al5.py --cpu-type=detailed --o3-width=${W} --num-cpus=${T} \
  --caches --l2cache \
  -c ./test_omp -o "${T} 64"
```

Le flux expérimental a été automatisé par un script de lancement global `run_all.sh`, qui itère sur les différentes configurations, puis par un script de post-traitement `extract_results.py` pour extraire les métriques pertinentes et générer les figures du rapport. Les indicateurs analysés incluent le temps d'exécution simulé (`sim_seconds`), le nombre maximal de cycles (`cycles_max_cpu`), l'IPC maximal (`ipc_max_cpu`), le nombre total de ticks simulés (`sim_ticks`) et le nombre total d'instructions exécutées (`insts_max_cpu`).

Q9 : Pour chaque configuration, quel est le nombre de cycles d'exécution de l'application ? Vous pourrez présenter vos résultats sous forme de graphe 3 axes.

Temps d'exécution simulé (`sim_seconds`) en fonction du nombre de threads et de la largeur du processeur :

TABLE 3 – Temps d'exécution (`sim_seconds`) par largeur de processeur et nombre de threads.

Width	1 thread	2 threads	4 threads	8 threads	16 threads
2 voies	0.001151	0.000638	0.000382	0.000254	0.000196
4 voies	0.000680	0.000398	0.000258	0.000188	0.000157
8 voies	0.000665	0.000390	0.000253	0.000188	0.000158

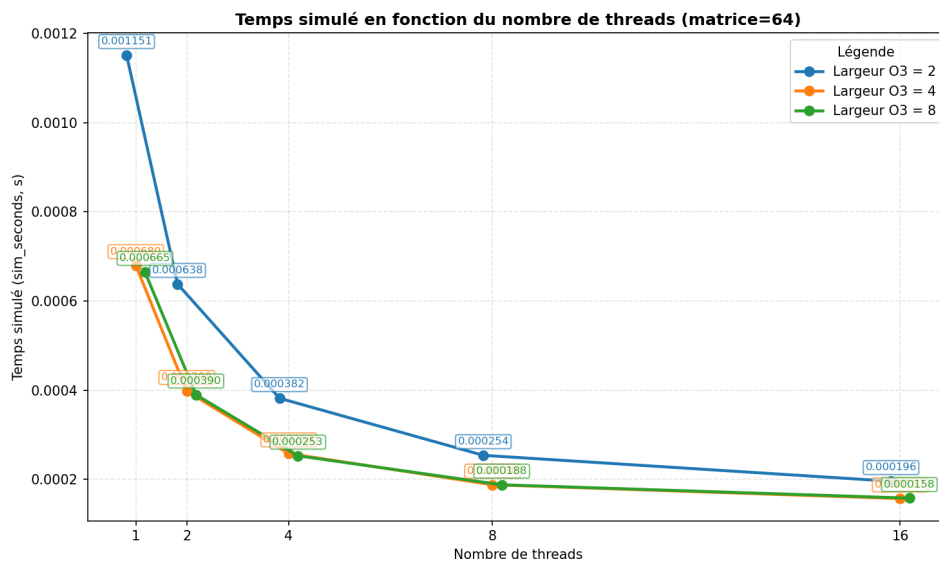


FIGURE 4 – Temps simulé en 2D (threads vs largeur O3).

Les résultats montrent que le gain principal vient du passage de 1 à 4 threads ; au-delà, la pente se réduit nettement, ce qui indique une saturation progressive. À charge identique, la configuration **2 voies** reste systématiquement derrière **4/8 voies**, ce qui confirme l'apport de l'élargissement du coeur pour exploiter l'ILP. L'écart entre **4 voies** et **8 voies** devient toutefois faible à fort parallélisme (8–16 threads), ce qui suggère que la limite se déplace du front-end vers la hiérarchie mémoire et la synchronisation. Le point le plus lent observé est **2 voies / 1 thread** (0.001151 s), tandis que le plus rapide est **4 voies / 16 threads** (0.000157 s), très proche de **8 voies / 16 threads** (0.000158 s).

Remarque : Le fichier de résultats inclut aussi `sim_ticks`, `cycles_max` et `insts_max`, ce qui permet d'analyser les tendances en cycles en plus du temps simulé.

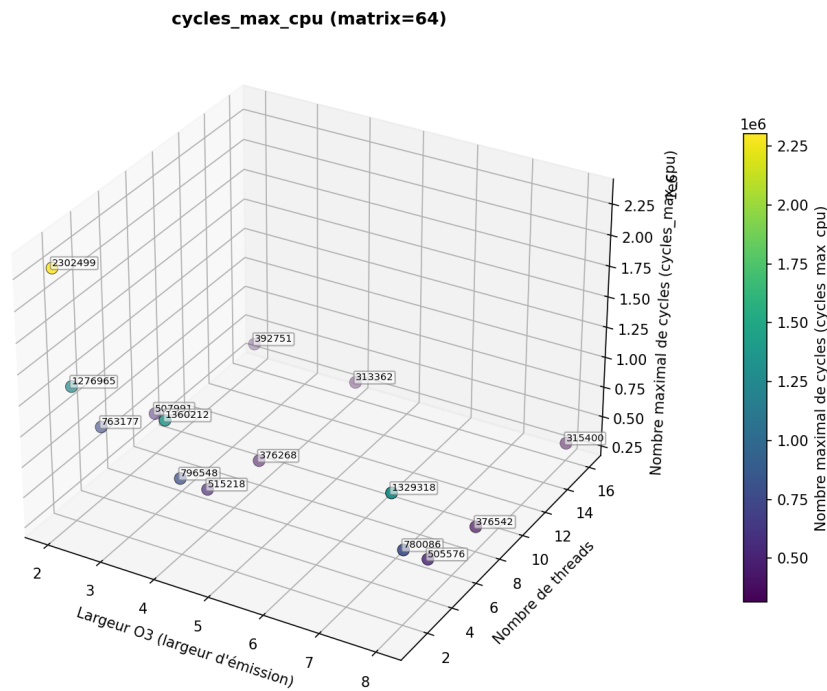


FIGURE 5 – Cycles maximaux en représentation 3D.

Q10 : Déduire le speedup par rapport à la configuration à 1 thread.

Le **speedup** est défini comme le rapport du temps de base (1 thread) au temps pour n threads :

$$\text{Speedup}(n) = \frac{T_1}{T_n}$$

TABLE 4 – Speedup par rapport à 1 thread.

Width	2	4	8	16
2 voies	1.80	3.01	4.53	5.87
4 voies	1.71	2.64	3.62	4.33
8 voies	1.71	2.63	3.54	4.21

Le speedup reste **sub-linéaire** sur l'ensemble des configurations : il augmente avec le nombre de threads, mais pas de manière proportionnelle. En **2 voies**, le gain atteint **5.87 **   16 threads, contre **4.33 ** en **4 voies** et **4.21 ** en **8 voies**. Ce résultat s'explique par un effet de base : la configuration 2 voies part d'un cas 1-thread plus lent, ce qui amplifie le speedup relatif, alors qu'en valeur absolue les configurations 4 et 8 voies restent les plus rapides.

Q11 : En utilisant le nombre total d'instructions simulées, déterminez quelle est la valeur maximale de l'IPC pour chaque configuration ?

L'**IPC (Instructions Per Cycle)** mesure le parallélisme au niveau des instructions exécutées par cycle d'horloge.

L'IPC augmente nettement avec la largeur du coeur : d s 1 thread, les configurations 4 et 8 voies sont largement au-dessus de 2 voies. Le meilleur IPC observé est **3.808** (8 voies, 16 threads), ce qui confirme un meilleur remplissage du pipeline pour les coeurs les plus larges.   l'inverse, en 2 voies l'IPC plafonne autour de 1.9, tandis qu'en 4/8 voies il reste dans la plage 3.2–3.8. L'écart entre 4 et 8 voies devient néanmoins modéré sur plusieurs points, ce qui suggère qu'une partie du potentiel supplémentaire est absorbée par la contention mémoire et la synchronisation OpenMP.

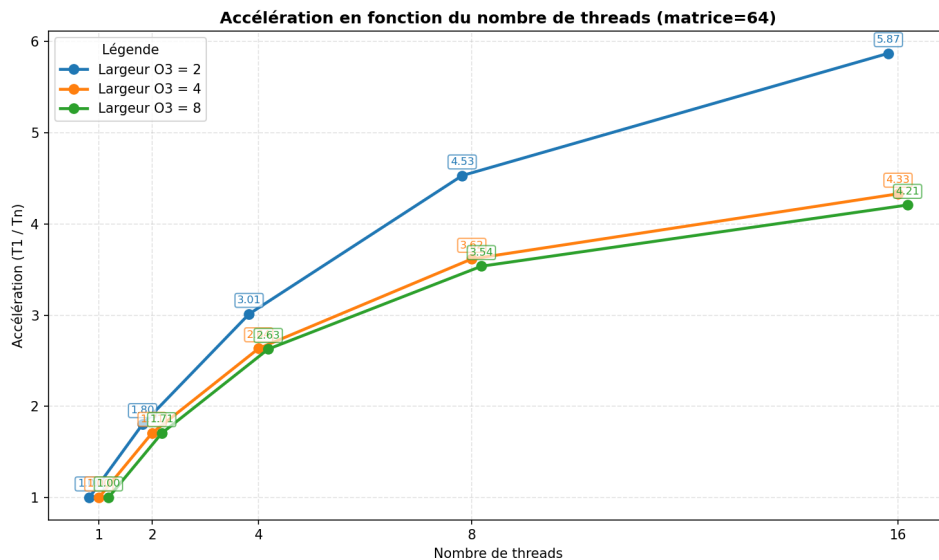


FIGURE 6 – Accélération en fonction du nombre de threads.

TABLE 5 – IPC par largeur du processeur et nombre de threads.

Width	1 thread	2 threads	4 threads	8 threads	16 threads
2 voies	1.784232	1.927467	1.923079	1.910628	1.880036
4 voies	3.020259	3.537798	3.514918	3.457122	3.282794
8 voies	3.090452	3.617589	3.598638	3.677927	3.808231

Q12 : Discussion et interprétation (max. 10 lignes)

Les résultats montrent que l'augmentation de threads et de width réduit globalement les cycles, mais avec un gain sous-linéaire à cause des surcoûts de synchronisation et de la mémoire partagée. L'écart entre width=4 et width=8 se réduit à forte concurrence, signe d'une saturation progressive. Nous avons aussi observé une limite de stabilité en mode SE (segfault à forte charge), partiellement atténuée par `OMP_WAIT_POLICY=ACTIVE` et un `GOMP_SPINCOUNT` élevé. En résumé, les meilleures performances absolues sont obtenues avec des cœurs plus larges, tandis que le speedup relatif maximal dépend fortement du point de référence mono-thread.

Configuration CMP la plus efficace

Q13 : Proposez une configuration ou une gamme de configuration de l'architecture CMP (nombre de threads de l'application test omp, nombre et type de cœurs) qui vous semble la plus appropriée si la contrainte recherchée par le concepteur du système est l'efficacité surfacique ? Discussion et interprétation (max. 10 lignes).

Q14 : Au regard de l'évolution théorique du speedup et son évolution constatée lors des questions précédentes, proposez une tentative d'explication (max. 10 lignes).

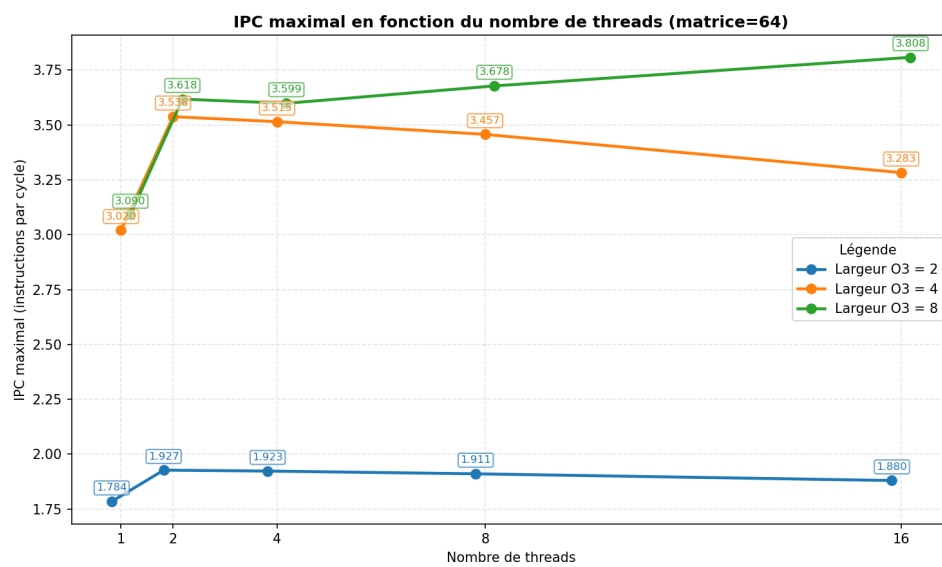


FIGURE 7 – IPC maximal en fonction du nombre de threads.