یک.

مزایای UMA: یکسان بودن زمان دسترسی بین پردازندهها، مموری کنترلر کمتر (= قیمت کمتر)

معایب UMA: زمان دسترسی کندتر (به علت رنج حافظه بزرگتر) — پهنای باند محدودتر

مزایای NUMA: زمان دسترسی سریعتر – پهنای باند بیشتر

معایب NUMA: متغیر بودن زمان دسترسی پردازندهها – مموری کنترلر بیش تر (= قیمت بیش تر)

معماري huma: مخفف heterogeneous Uniform Memory Access است.

CPU های فعلی در انجام عملیاتهای موازی عملکرد ضعیفی از خود نشان میدهند و GPUها در انجام عملیاتهای سری. برنامههای سیستم ترکیبی از عملیاتهای موازی و سری (بدون ترتیب خاصی و حتی سری و موازی تودرتو) است،

در معماریهای فعلی فضای حافظه و CPU و GPU متفاوت است و برای جابهجایی بین عملیاتهای سری و موازی، داده باید بین فضاهای CPU و GPU (با استفاده از DMA) کپی شود. به علت استفاده ی بسیار زیاد CPU از پوینترها، این حقیقت که پوینترها قابل کپی شدن مستقیم در GPU را ندارند و page out شود. به علت استفاده ی حافظه به دیسک سخت سیستم، عملکرد برنامه هنگام این جابهجاییها دچار penalty قابل توجهی می شود. معماری hUMA پیشنهاد شرکت AMD برای حل این مساله است. در این معماری، حابهجاییها دچار GPU از مساله است. در این معماری یک GPU و GPU و GPU و GPU و GPU و GPU همیشه حافظه و یکسانی را مشاهده می کنند. این امر کار برنامه نویسان را آسان می کند چون در غیر این صورت، برنامه ها باید هنگام تغییر دیتا سیگنالی را به main memory بفرستد. این کار سخت افزار را ساده تر می کند اما نرم افزار را نسبت به باگهای سخت تشخیص آسیب پذیر می کند.

برای رفع مشکل آدرسهای page-out شده نیز، GPU علاوه بر استفاده از سیستم CPU برای آدرس دهی main memory. به برای رفع مشکل آدرسهای demand-paged virtual memory پردازنده نیز دسترسی دارد، اگر GPU درخواستی برای یکی از این خانههای حافظه دهد، CPU وارد عمل شده و آن خانه را وارد حافظه ی اصلی می کند.

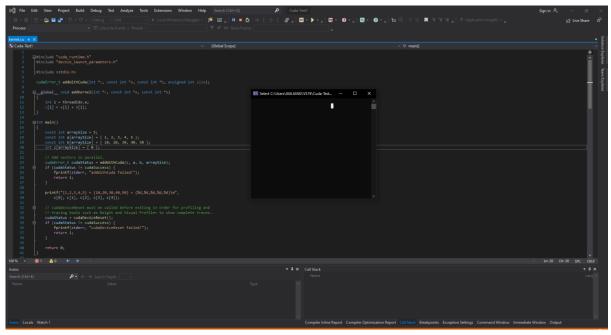
این معماری در بعضی از سیستمهای فعلی همانند پلیاستیشن ۴ پیادهسازی شدهاست.

معماری COMA؛ مخفف Cache Only Memory Architecture است و برخلاف معماری NUMA که در آن هر پردازنده آدرس دهی خودش را دارد، در این پردازنده همهی آدرس دهی ها یکسانند، همهی ماژول های حافظه در آن به عنوان کشهایی از نوع DRAM عمل می کنند. و دیگر مکان مرکزی ای برای یک داده وجود ندارد.

دو. قانون گوستافسون برخلاف قانون آمدال بر این فرض بنا شده است که در عمل، میزان ریسورسهای برنامه با اندازهی مساله ارتباط مستقیم دارد. یعنی بالفرض اگر سیستم ۵۰ هستهی پردازشی دارد، احتمالا برای حل مسالههایی با n=100 استفاده نمی شود و مساله در اردر بالاتری قرار دارد و نتیجتا هدف این است که با افزایش منابع سیستم، بتوان مسالهی بزرگ تری را در همان ابعاد زمانی حل کرد. قانون سان-نی از حیث فرضیات مشابه قانون گوستافسون است اما با این تفاوت که هدف این است که مقدار Main Memory مسالهی scale شده در محدوده ی اندازه Main Memory سیستم بماند.

سه. به علت وجود قسمتهای مختلف تسکهای مختلف در یک زمان در پایپلاین و علت تعداد زیاد برنامهها، حالتهایی رخ میدهد که قسمتهای زیادی از تسکها کار خود را به اتمام میرسانند اما به علت ماندن در پشت یک تسک بسیار زمانگیر در پایپلاین، توانایی پیشروی ندارند و اجبارا مجبور به توقف هستد. هرچه تعداد بیش تری تسک وارد سیستم شود احتمال رخداد این اتفاق بیش تر است فلذا کارآیی کم میشود.

چهار.



پنج.

2Cores, 2Threads/Core => 4Threads.

Max frequency: 3.70GHz

3 Levels of cache:

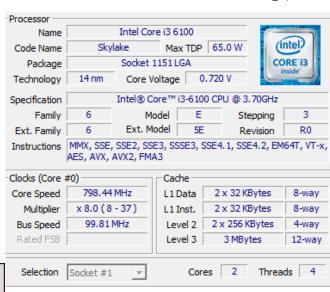
L1 Data cache = 32 KB, 64 B/line, 8-WAY.

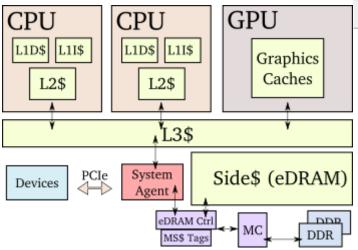
L1 Instruction cache = 32 KB, 64 B/line, 8-WAY.

L2 cache = 256 KB, 64 B/line, 4-WAY

L3 cache = 3 MB, 64 B/line, 12-WAY

Main Memory: 4GB





هستههای این سیستم با استفاده از توپولوژی ring به هم متصل شدهاند که این اتصال gpu را نیز شامل میشود.