



# Ingeniería de los Computadores

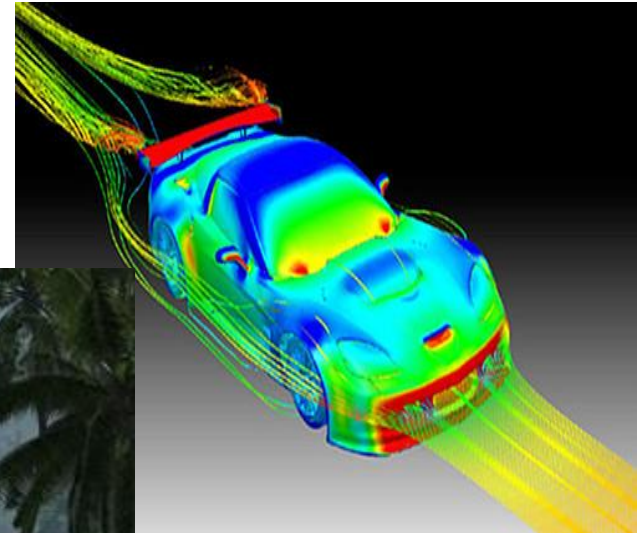
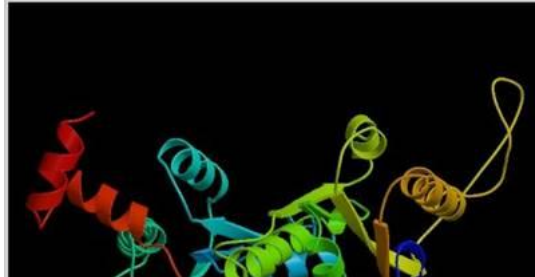
Unidad 1. Introducción al paralelismo

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

¿Qué?

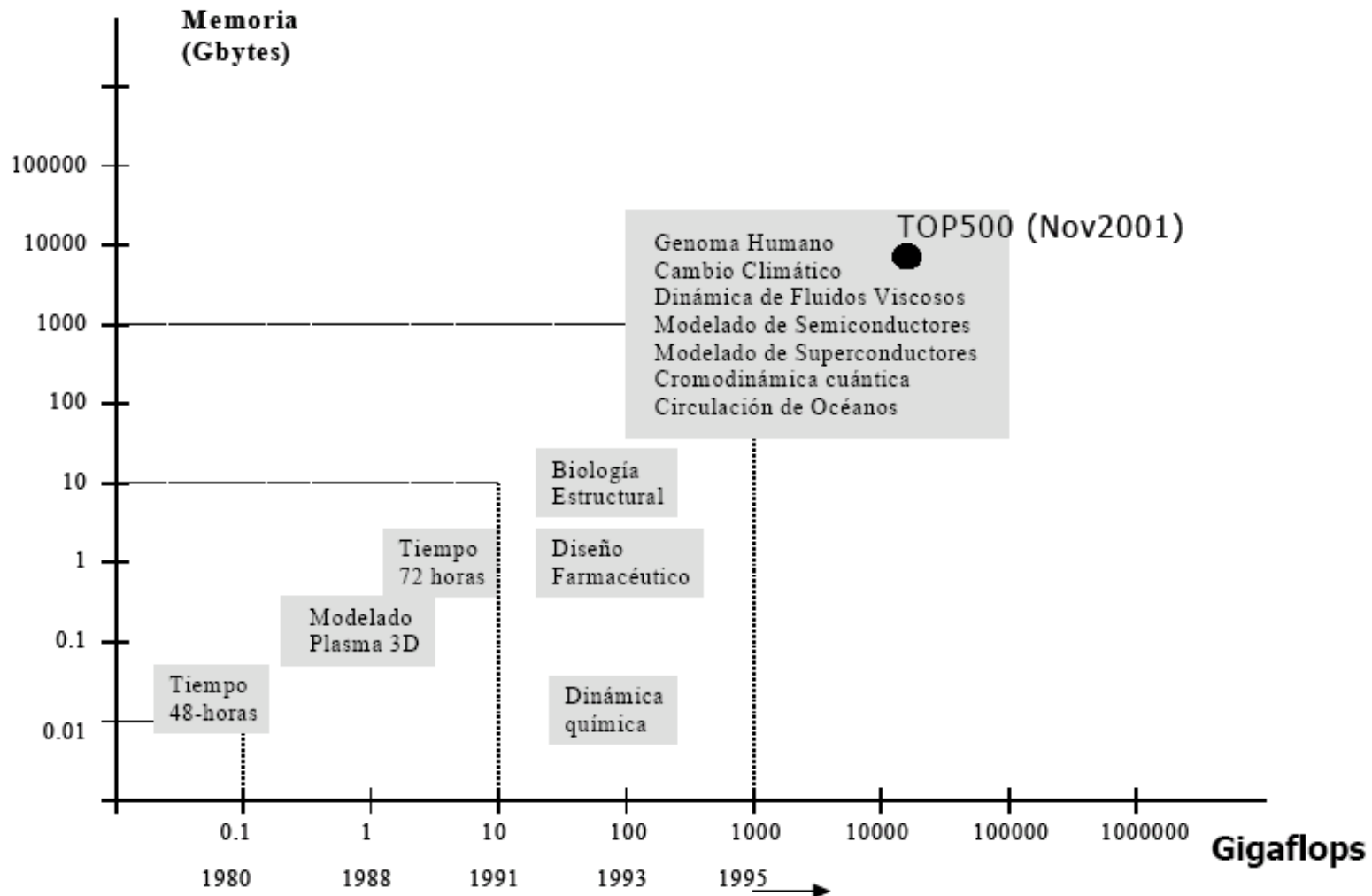
- Evolución de la informática ↔ Necesidades computacionales



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

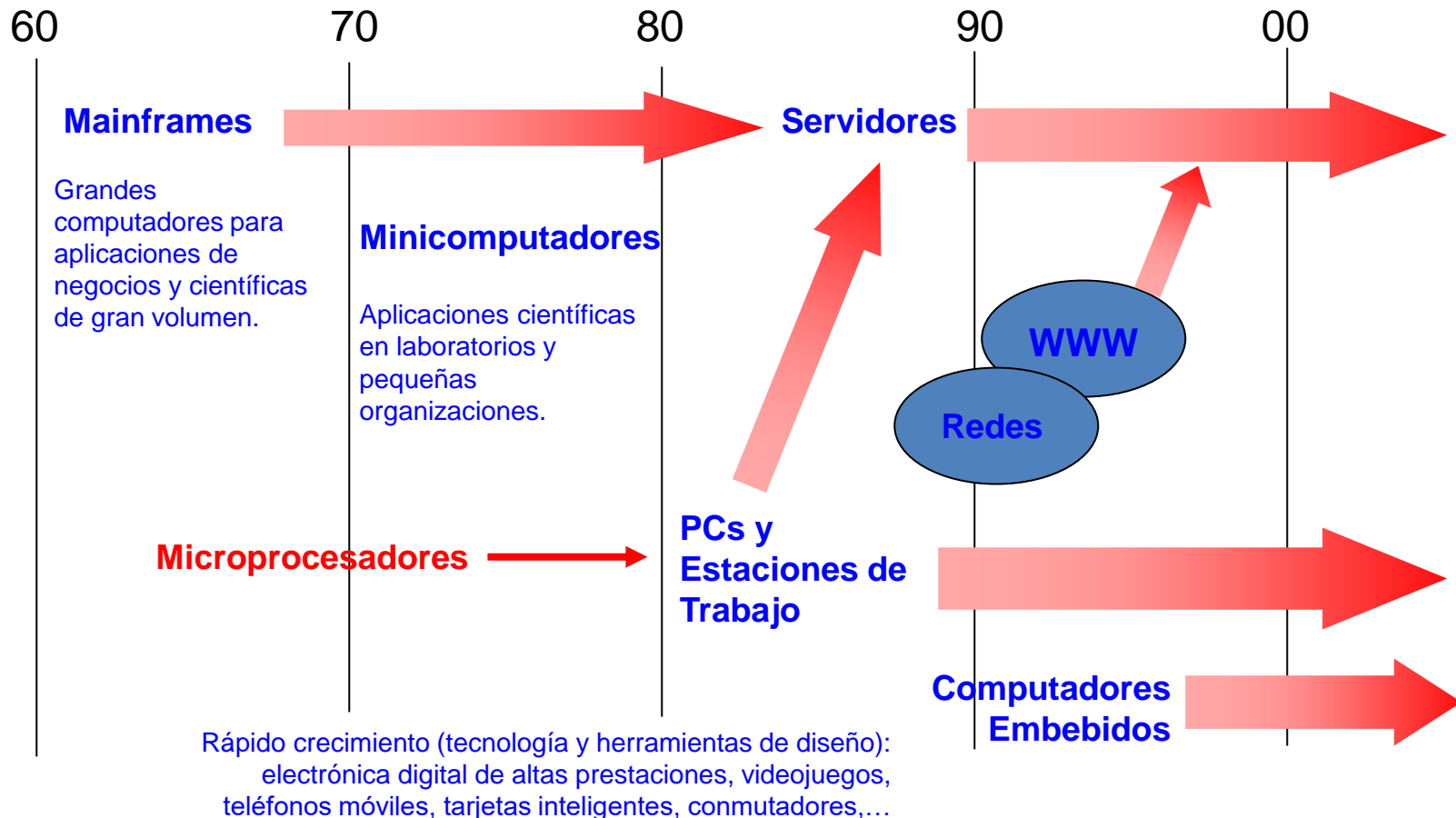
¿Qué?



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

¿Qué?

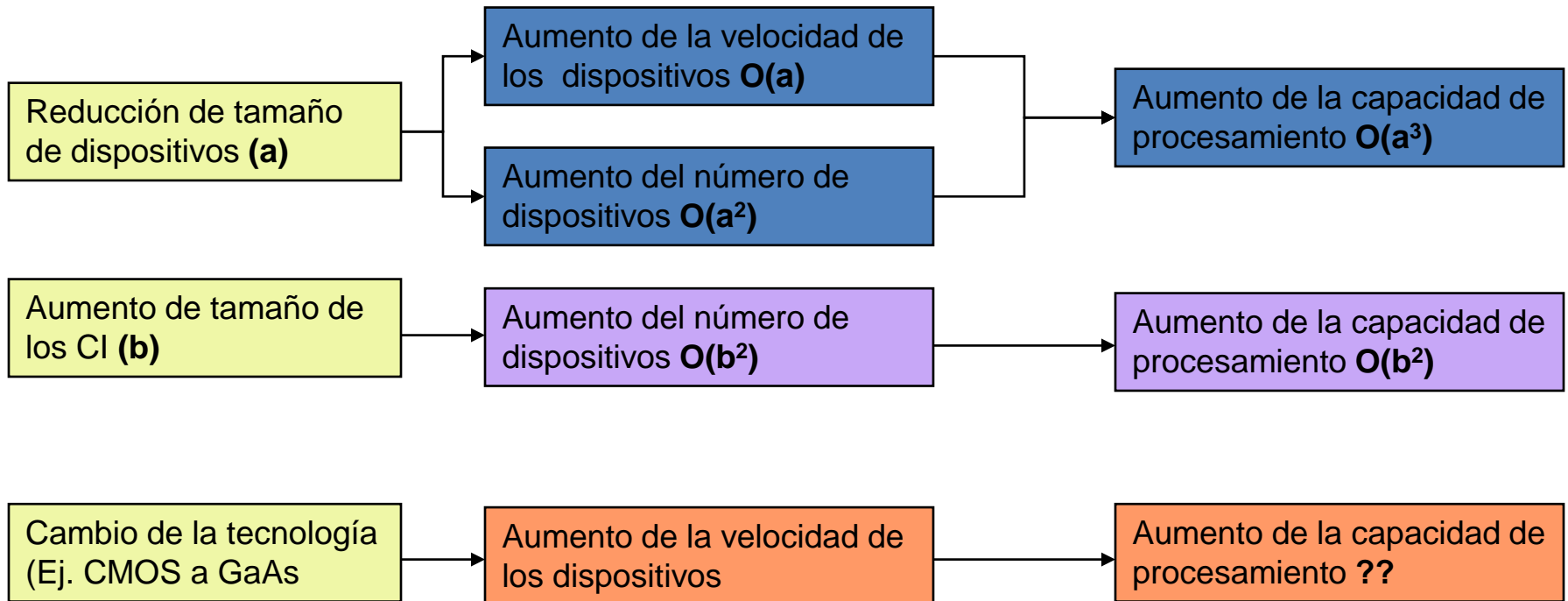


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

¿Qué?

- Mejora de prestaciones
  - Avances en tecnologías (límites físicos: calor, ruido, etc.)



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

### ¿Qué?

- Mejora de prestaciones
  - Avances en arquitecturas
    - **Paralelismo:**
      - Segmentación de cauces.
      - Repetición de elementos: Utilizar varias unidades funcionales, procesadores, módulos de memoria, etc. para distribuir el trabajo.
    - **Localidad:** Acercar datos e instrucciones al lugar donde se necesitan para que el acceso a los mismos sea lo más rápido posible (jerarquía de memoria).

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

¿Qué?

- Desarrollo de las arquitecturas de computadores - Objetivo

MAYOR CAPACIDAD COMPUTACIONAL

Iniciativas mayor peso software

- Repertorio de instrucciones (RISC, CISC, ...)
- Arquitecturas VLIW
- Extensiones SIMD (MMX, SSE, 3DNOW, ...)

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

¿Qué?

- Desarrollo de las arquitecturas de computadores - Objetivo

MAYOR CAPACIDAD COMPUTACIONAL

Iniciativas mayor peso hardware

- Arquitecturas segmentadas
- Arquitecturas vectoriales
- Arquitecturas superescalares
- Arquitecturas paralelas o de alto rendimiento



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

### ¿Qué?

- Arquitectura de Computadores

“Conjunto de instrucciones, recursos y características del procesador que son visibles al software que se ejecuta en el mismo. Por tanto, la arquitectura determina el software que el procesador puede ejecutar directamente, y esencialmente define las especificaciones a las que debe ajustarse la microarquitectura” [Ortega, 2005]

- En Ingeniería de Computadores veremos:
  - Arquitecturas superescalares
  - Arquitecturas paralelas: multicomputadores y multiprocesadores

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

### ¿Qué?

- **Ámbito de la arquitectura de computadores**
  - El lenguaje máquina del computador, la microarquitectura del procesador y la interfaz para los programas en lenguaje máquina (lenguaje máquina y arquitectura concreta del procesador).
  - Los elementos del computador y como interactúan (es decir la arquitectura concreta del computador, la estructura y organización).
  - La interfaz que se ofrece a los programas de alto nivel y los módulos que permiten controlar el funcionamiento del computador (sistema operativo y la arquitectura abstracta del computador).
  - Los procedimientos cuantitativos para evaluar los sistemas (benchmarking).
  - Las alternativas posibles y las tendencias en su evolución

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

### ¿Qué?

- Niveles estructurales de Bell y Newell
  - Descripción del computador mediante una aproximación por capas.
  - Cada capa utiliza los servicios que proporciona la del nivel inferior.
  - Propone 5 niveles:
    - De componente
    - Electrónico
    - Digital
    - Transferencia entre registros (RT)
    - Procesador-Memoria-Interconexión (PMS)

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

### ¿Qué?

- Niveles de interpretación de Levy
  - Contemplan al computador desde un punto de vista funcional.
  - Constituido por una serie de máquinas virtuales superpuestas.
  - Cada máquina interpreta las instrucciones de su nivel, proporcionando servicios a la máquina de nivel superior y aprovechando los de la máquina de nivel inferior.
  - Se distinguen 5 niveles:
    - Aplicaciones
    - Lenguajes de alto nivel
    - Sistema Operativo
    - Instrucciones máquina
    - Microinstrucciones
- Estos niveles son similares a los niveles funcionales de Tanenbaum

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

¿Qué?

- Niveles de abstracción de un computador

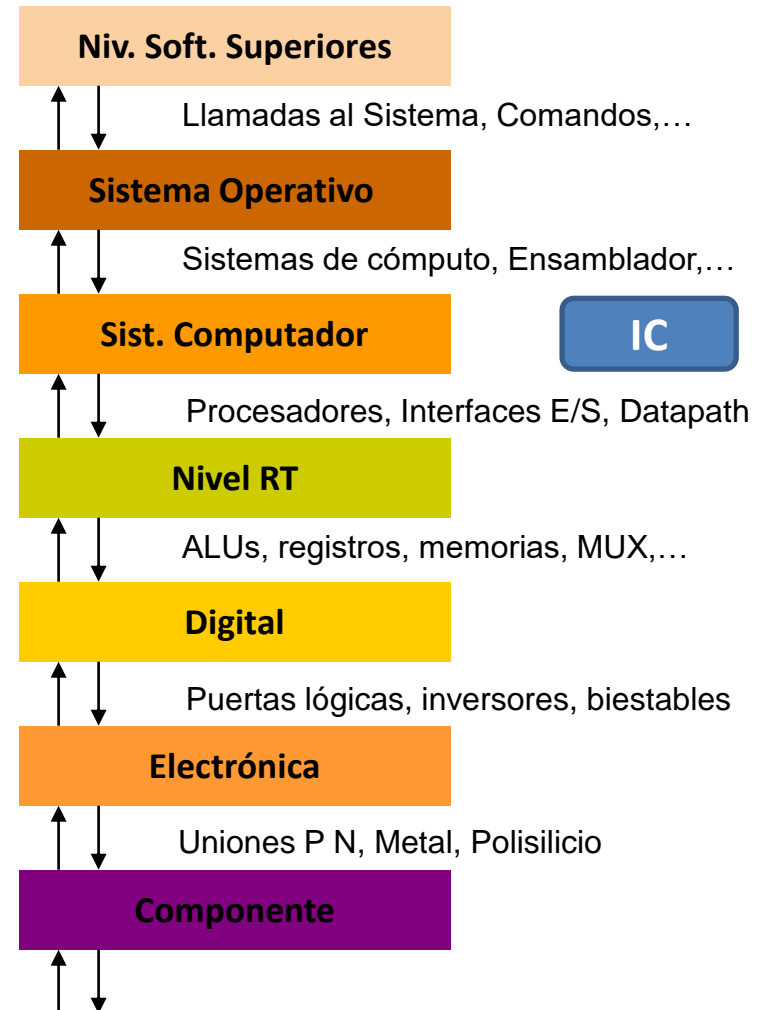
Integra la orientación **estructural** de los niveles de Bell y Newell y el punto de vista **funcional** de los niveles de Levy y Tanenbaum.

SW

ARQUITECTURA

TECNOLOGÍA

HW



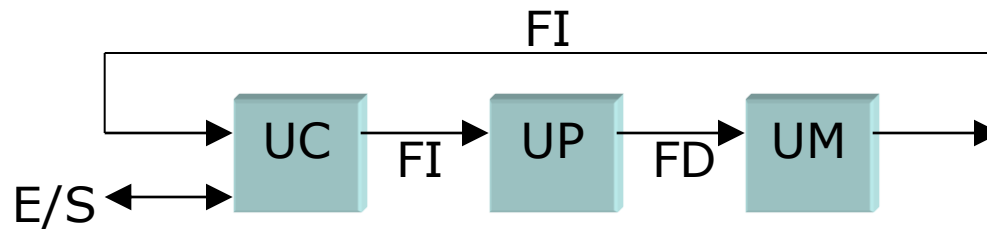
# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

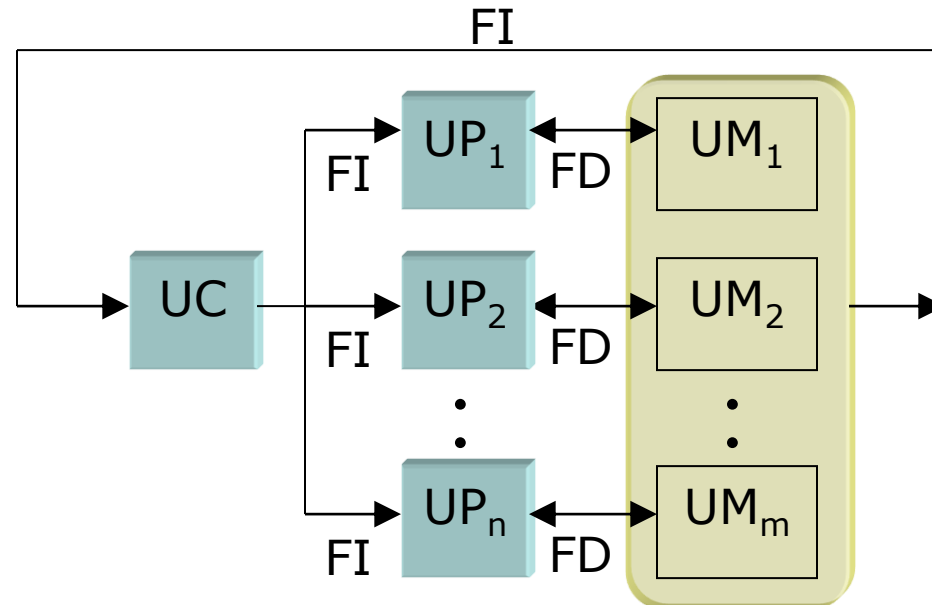
¿Qué?

- Taxonomía de Flynn

- SISD



- SIMD

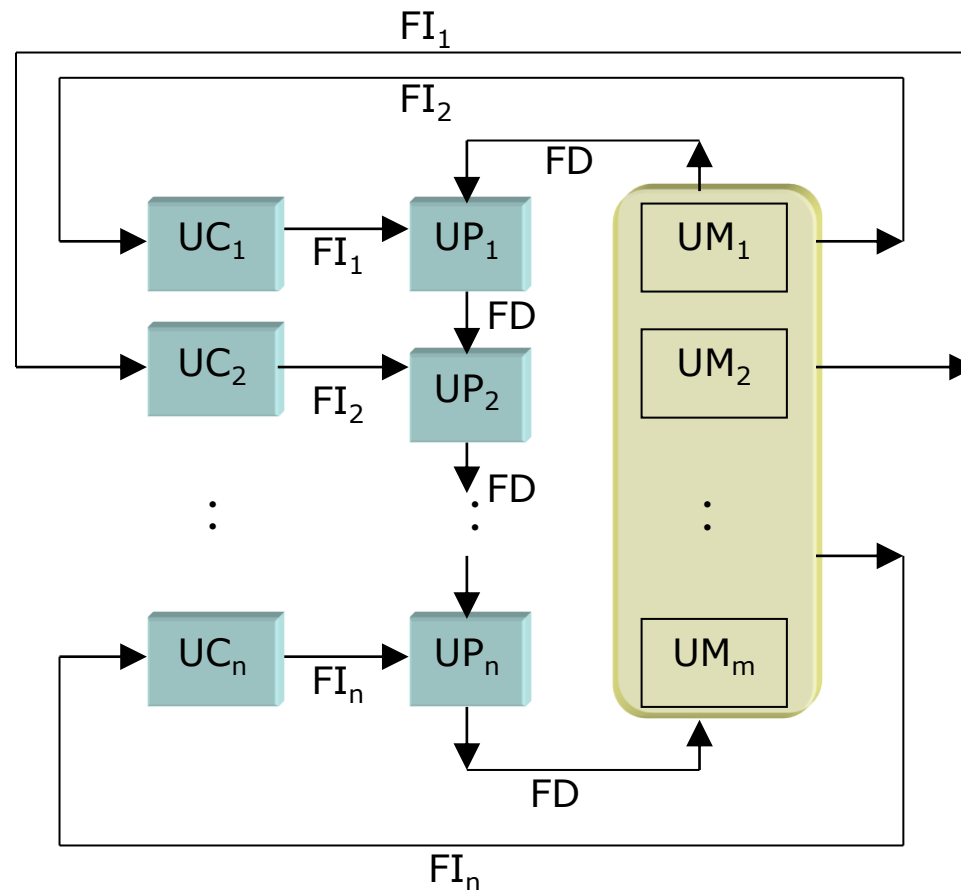


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

¿Qué?

- Taxonomía de Flynn
  - MISD

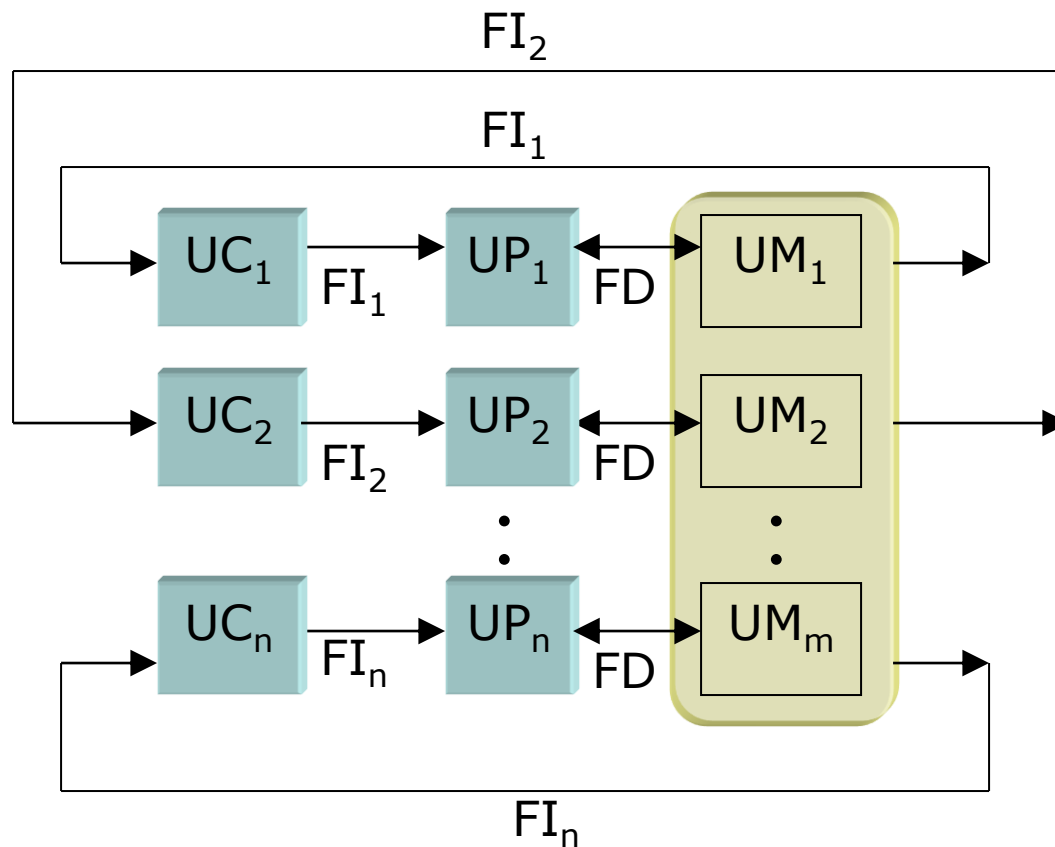


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

¿Qué?

- Taxonomía de Flynn
  - MIMD



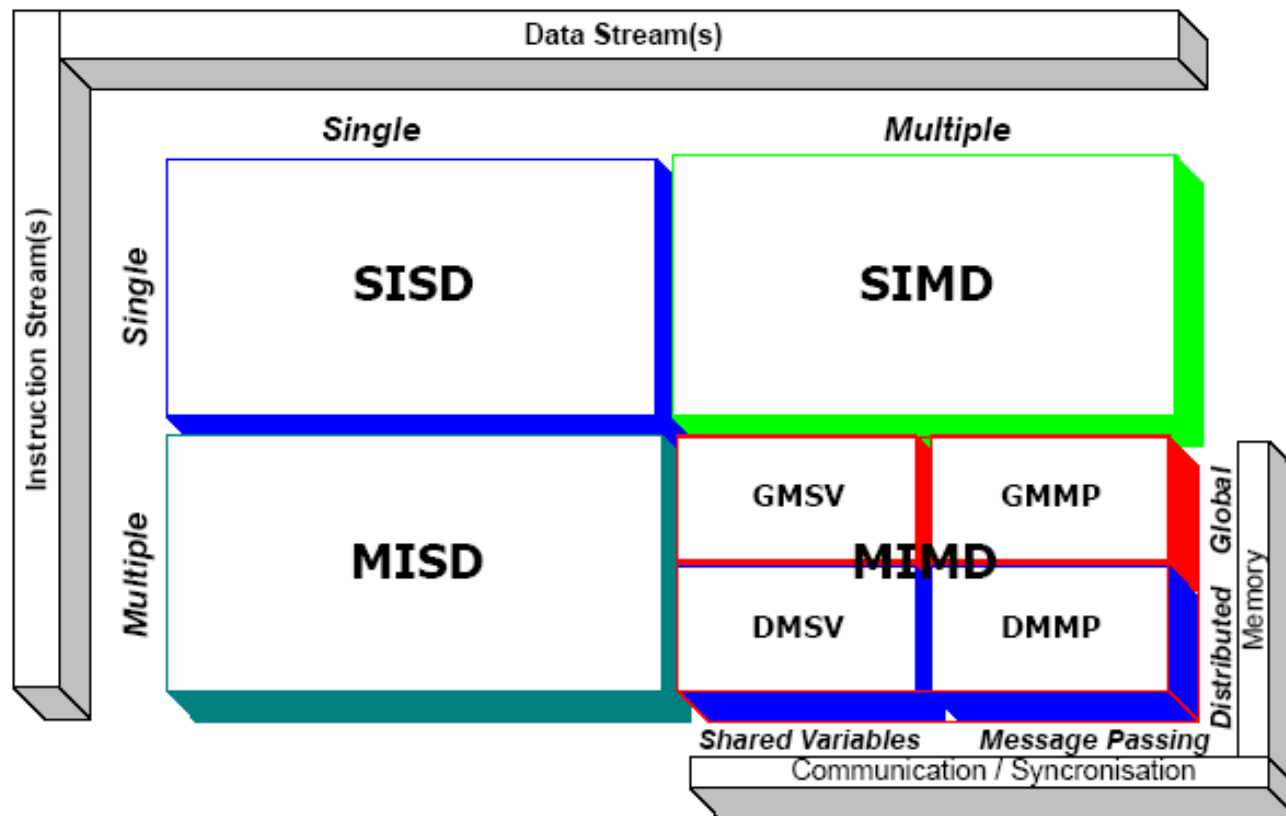


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.1 Introducción y motivación

¿Qué?

- Taxonomía de Flynn-Johnson



### Tipos de paralelismo

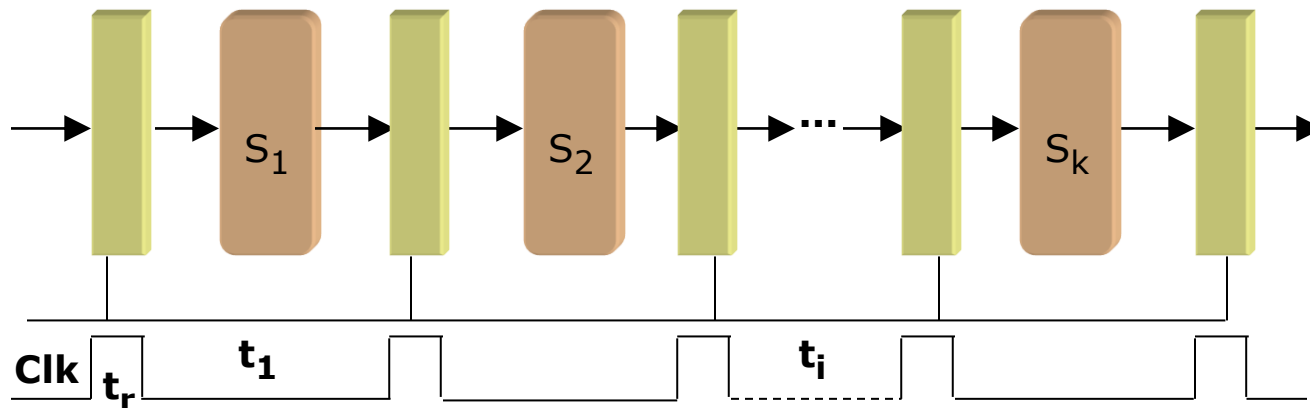
- Tipos de paralelismo
  - **Paralelismo de datos:** La misma función, instrucción, etc. se ejecuta en paralelo pero en cada una de esas ejecuciones se aplica sobre un conjunto de datos distinto.
  - **Paralelismo funcional:** Varias funciones, tareas, instrucciones, etc. (iguales o distintas) se ejecutan en paralelo.
    - Nivel de instrucción (ILP) – se ejecutan en paralelo las instrucciones de un programa. Granularidad fina.
    - Nivel de bucle o hebra (Thread) – se ejecutan en paralelo distintas iteraciones de un bucle o secuencias de instrucciones de un programa. Granularidad fina/media.
    - Nivel de procedimiento (Proceso) – distintos procedimientos que constituyen un programa se ejecutan simultáneamente. Grano medio.
    - Nivel de programa – la plataforma ejecuta en paralelo programas diferentes que pueden corresponder, o no, a una misma aplicación. Granularidad gruesa.

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### ILP

- Segmentación
  - Identificación de fases en el procesamiento de una tarea.
  - Rediseño para implementar cada fase de forma independiente al resto.
  - Paralelismo por etapas (el sistema procesa varias tareas al mismo tiempo aunque sea en etapas distintas).
  - Se aumenta el número de tareas que se completan por unidad de tiempo.

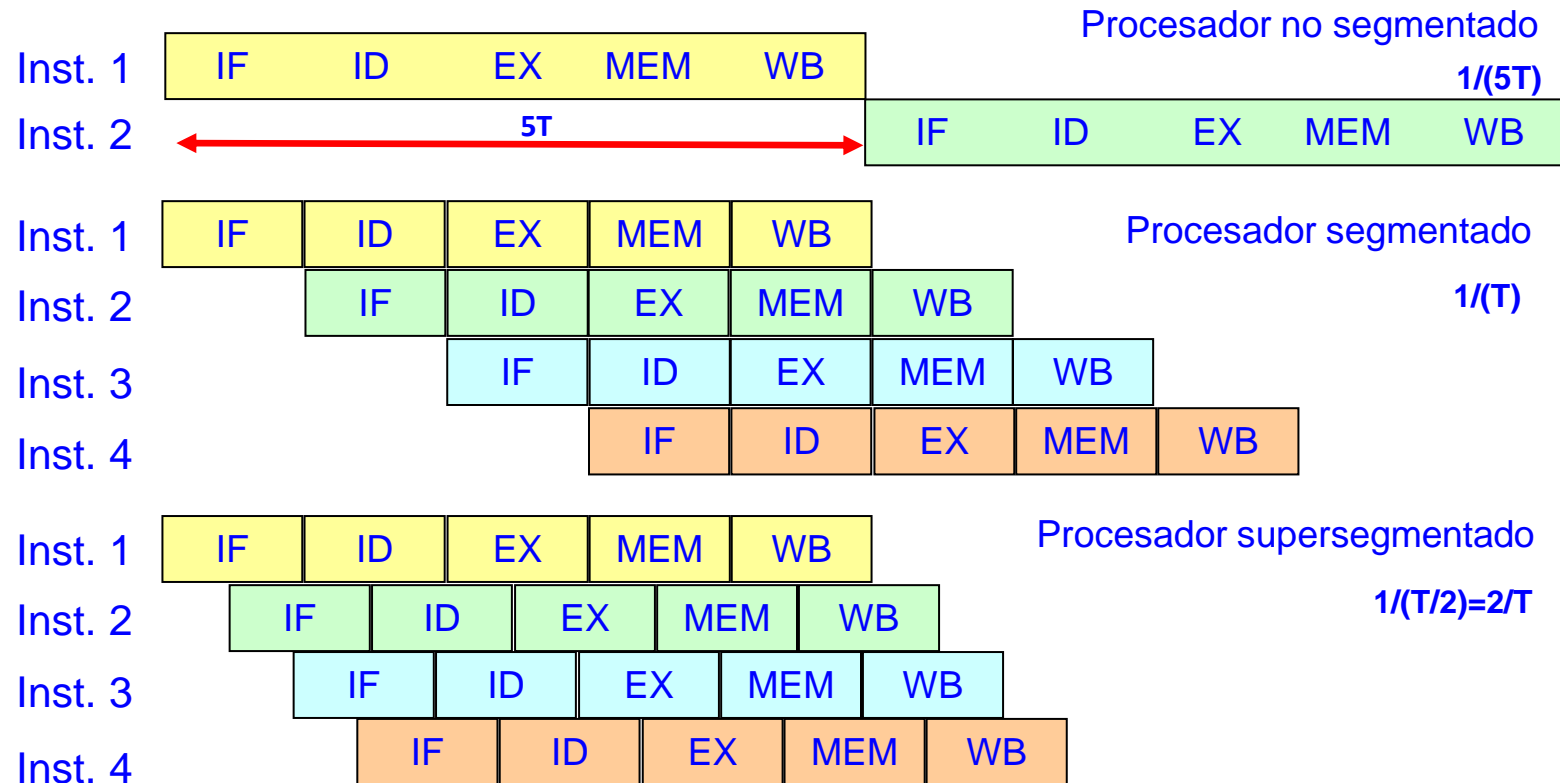


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### ILP

- Segmentación: ILP



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### ILP

- Segmentación

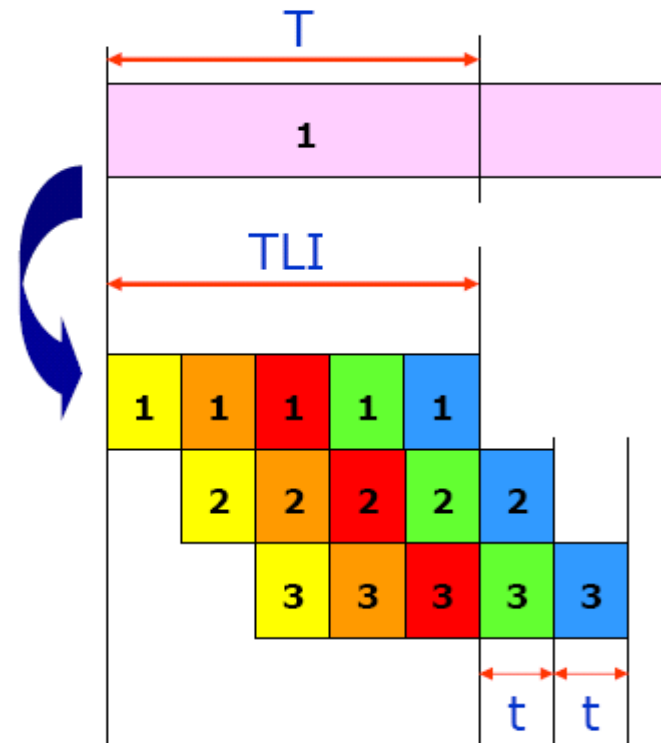
**Ganancia.** Suponemos que TLI (tiempo de latencia de inicio) =  $T$ , tiempo que tarda en ejecutarse una operación en una unidad sin segmentar.

TLI =  $k \cdot t$ , siendo  $k$  el nº de etapas del cauce, y  $t$  la duración de cada etapa

$$G_k = \frac{T_1}{T_k} = \frac{k \cdot n \cdot t}{k \cdot t + (n-1) \cdot t} =$$
$$= \frac{k \cdot n}{k + n - 1}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} G_k = k$$

Normalmente, ¿ $TLI > T$  ó  $TLI < T$ ?



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

ILP

- Ganancia real

$$G_k = \frac{T_{\text{sin\_segmentar}}}{T_{\text{segmentado}}} = \frac{n \times T}{\text{TLI} + (n - 1) \times t}$$

$$G_{\text{max}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n \times T}{(k \times t) + (n - 1) \times t} = \frac{T}{t} < k$$

$\uparrow$   
 $\text{TLI} = kt$

$\uparrow$   
 $T < \text{TLI} = kt$

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### ILP

- Tipos de riesgos (detección del cauce)
  - **Riesgos de datos.** Se producen por dependencias entre operandos y resultados de instrucciones distintas.
  - **Riesgos de control.** Se originan a partir de instrucciones de salto condicional que, según su resultado, determinan la secuencia de instrucciones que hay que procesar tras ellas.
  - **Riesgos estructurales o colisiones.** Se producen cuando instrucciones diferentes necesitan el mismo recurso al mismo tiempo

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### ILP

- Riesgos de datos



RAW (Read After Write)

```
R2 := R1 + R2  
R1 := R2 + R3
```

The diagram shows the second line of code with a red arrow pointing from the `R2` in the first line to the `R2` in the second line, indicating a RAW hazard.



WAR (Write After Read)

```
R2 := R1 + R2  
R1 := R2 + R3
```

The diagram shows the first line of code with a red arrow pointing from the `R1` to the `R2` in the second line, indicating a WAR hazard.



WAW (Write After Write)

```
R2 := R1 + R2  
R2 := R4 + R3
```

The diagram shows both lines of code with red arrows pointing from the `R2` in the first line to the `R2` in the second line, indicating a WAW hazard.



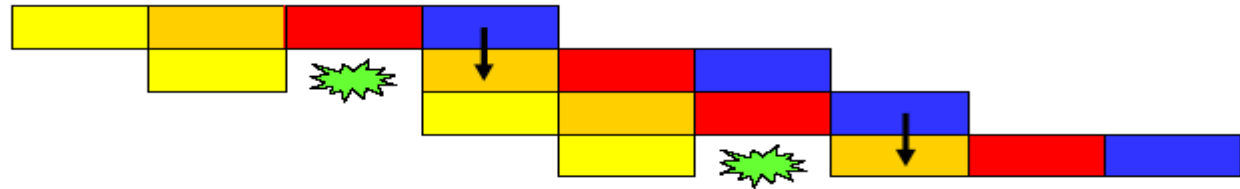
# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

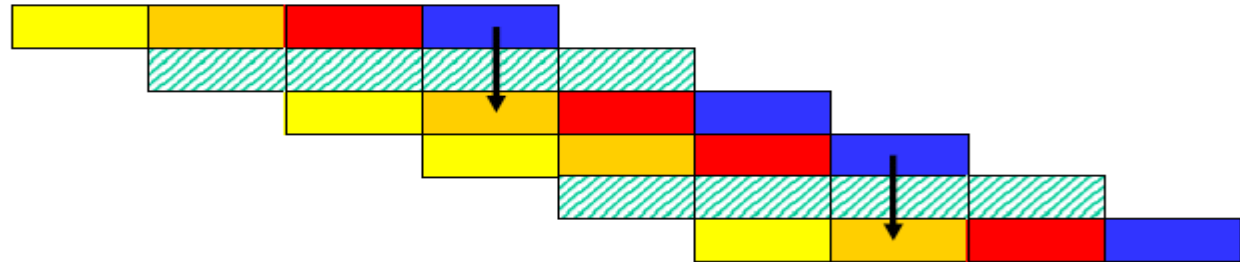
### ILP

- Soluciones a los riesgos de datos
  - Reorganización de código (intercambio de instrucciones e inserción de NOP)

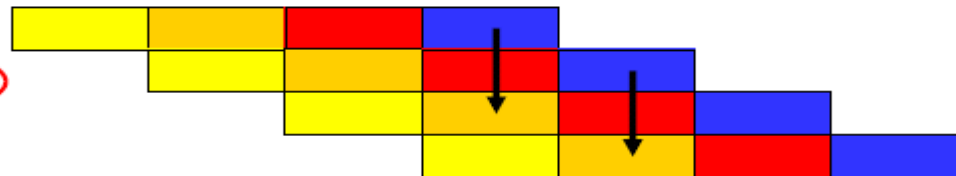
$R3 = R3 + R1$   
 $R5 = R5 - R3$   
 $R4 = R4 + R1$   
 $R6 = R6 - R4$



$R3 = R3 + R1$   
**nop**  
 $R5 = R5 - R3$   
 $R4 = R4 + R1$   
**nop**  
 $R6 = R6 - R4$



$R3 = R3 + R1$   
 **$R4 = R4 + R1$**   
 **$R5 = R5 - R3$**   
 $R6 = R6 - R4$

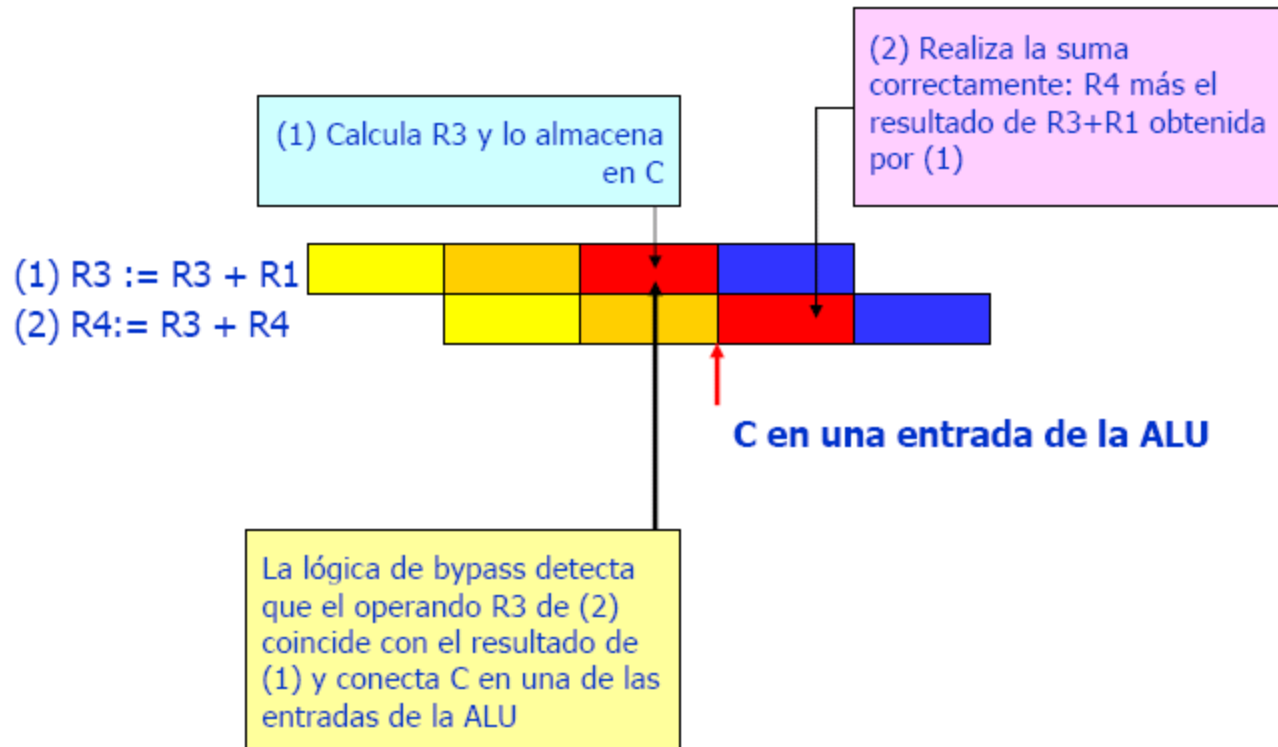


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### ILP

- Soluciones a los riesgos de datos
  - Forwardings

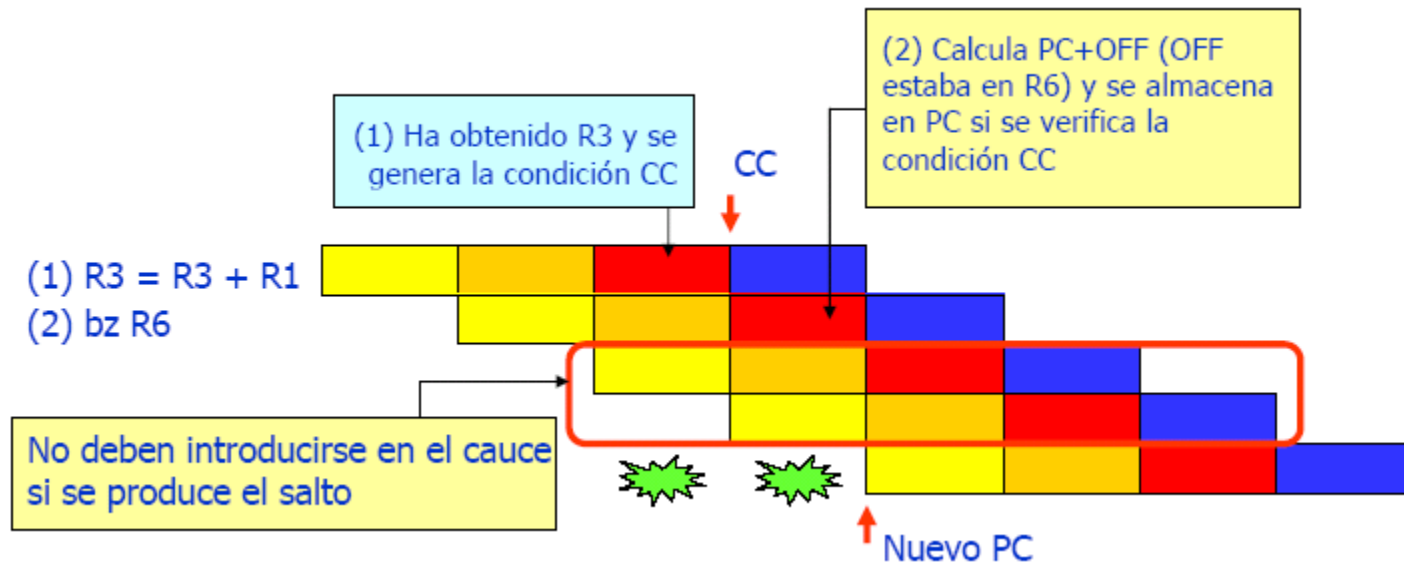


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### ILP

- Soluciones a los riesgos de control
  - Abortar operaciones

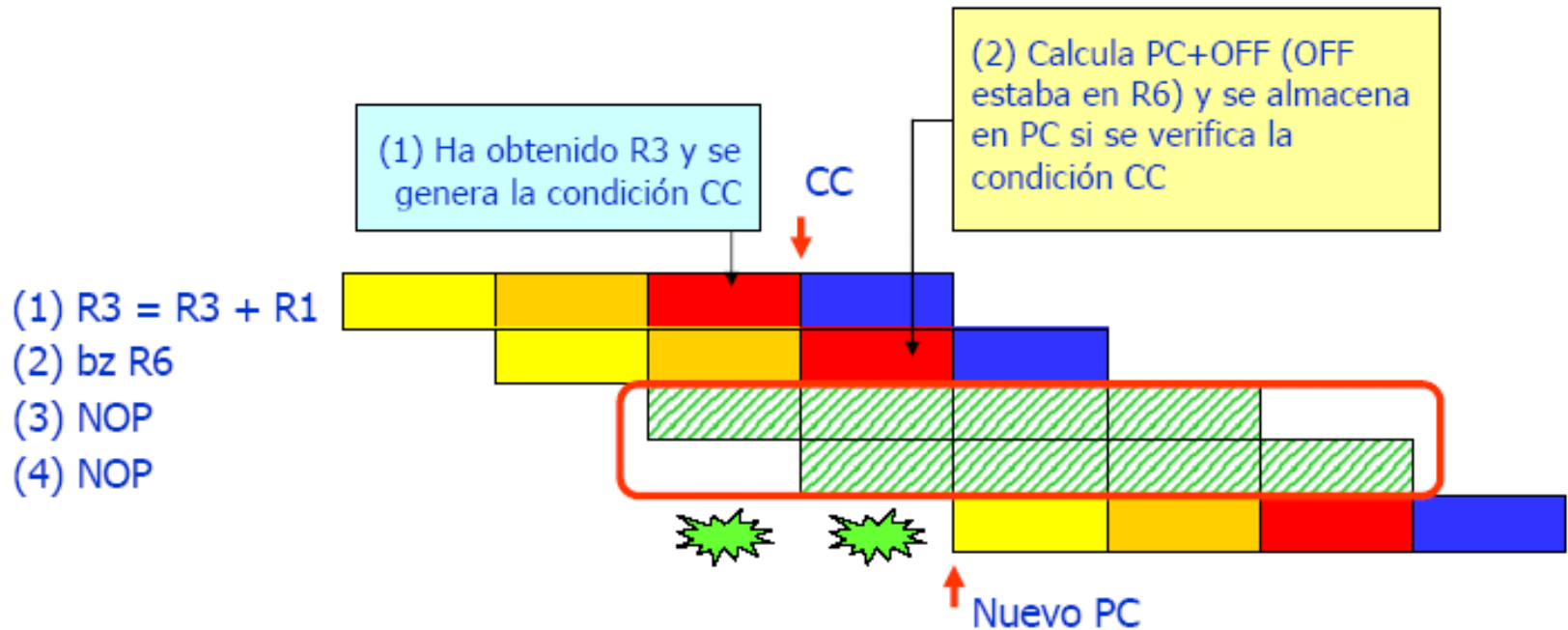


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### ILP

- Soluciones a los riesgos de control
  - Bloqueos o uso de NOP

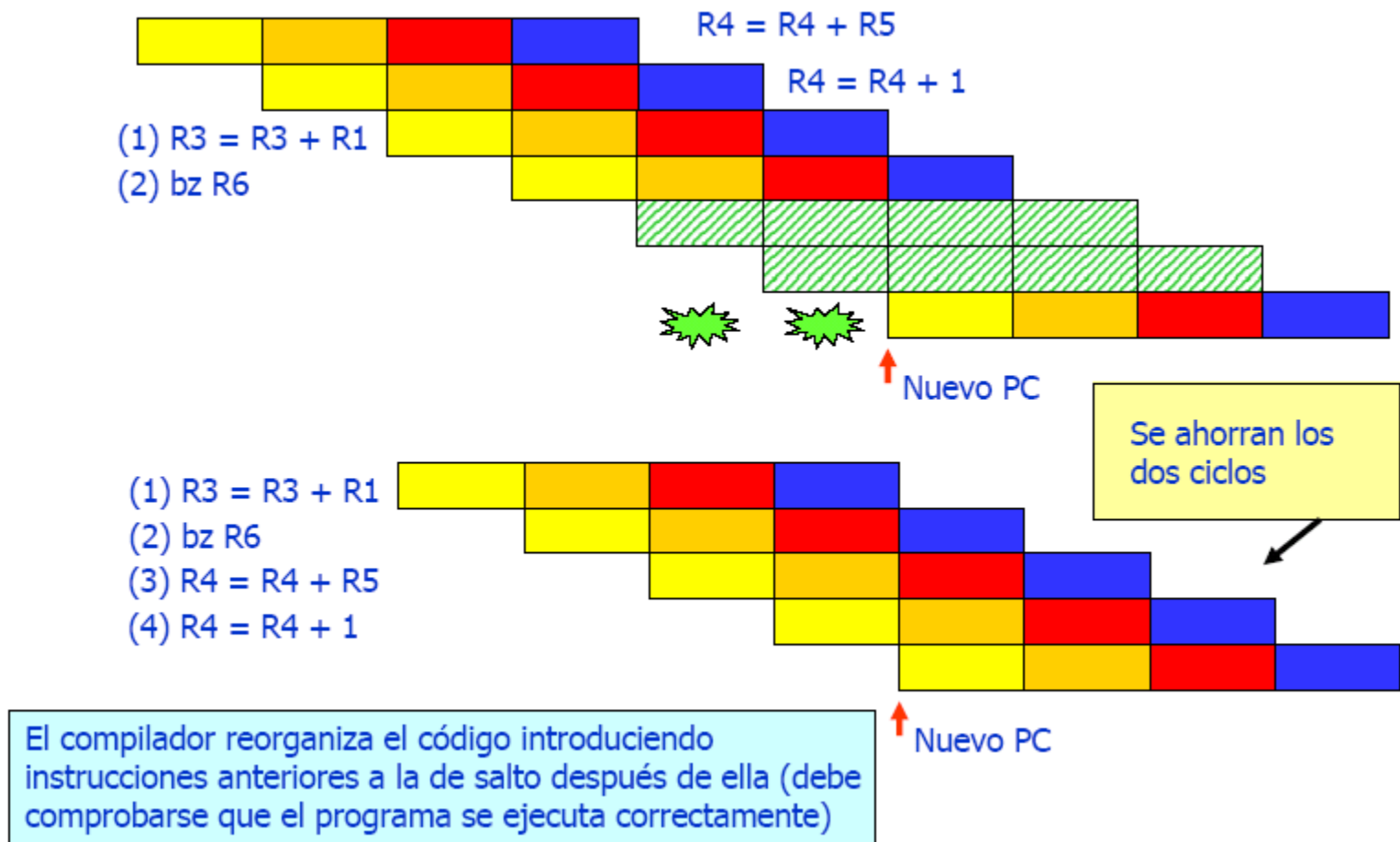


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### ILP

- Soluciones a los riesgos de control
  - Delayed branch



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

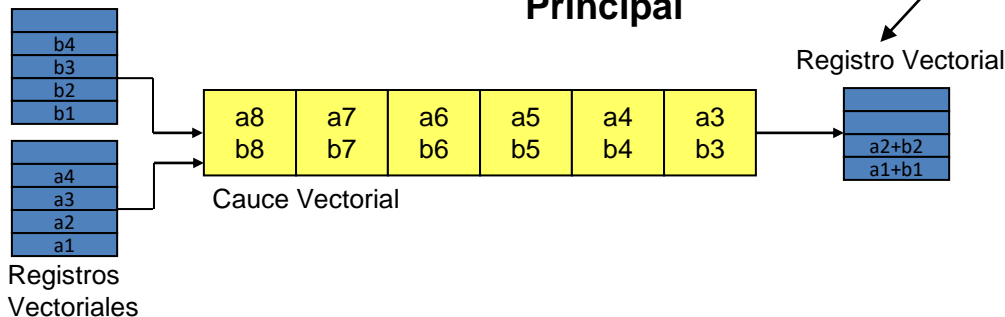
## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

- Arquitecturas vectoriales: ILP y paralelismo de datos

El procesamiento de instrucciones está segmentado y se utilizan múltiples unidades funcionales.

Paralelismo de datos: cada instrucción vectorial codifica una operación sobre todos los componentes del vector.



Unidades funcionales segmentadas

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

- Arquitectura orientada al procesamiento de vectores (suma de vectores, productos escalares, etc.)
- Repertorio de instrucciones especializado
- Características
  - Cálculo de los componentes del vector de forma independiente (buenos rendimientos)
  - Cada operación vectorial codifica gran cantidad de cálculos (se reduce el número de instrucciones y se evitan riesgos de control)
  - Se optimiza el uso de memoria (entrelazado de memoria y organizaciones S y C)

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

Ejemplo: Sumar dos vectores de 100 elementos.

Pseudo-código escalar

for i:= 1 to 100 do c(i)=b(i)+a(i)

Ensamblador escalar (con bucle de 100 iteraciones)

```
LOADI R5, BASEa  
LOADI R6, BASEb  
LOADI R7, BASEc  
LOADI R1, 0  
INI ADDRI R5, R5, 1  
ADDRI R6, R6, 1  
ADDRI R7, R7, 1  
ADDMR R8, R5, R6  
STORE R7, R8  
INC R1  
COMP R1, 100  
JUMP NOT.EQUAL INI
```

Pseudo-código vectorial

c(1:100:1) = a(1:100:1) + b(1:100:1)

Ensamblador vectorial

```
ADDV c, a, b, 1, 100
```



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

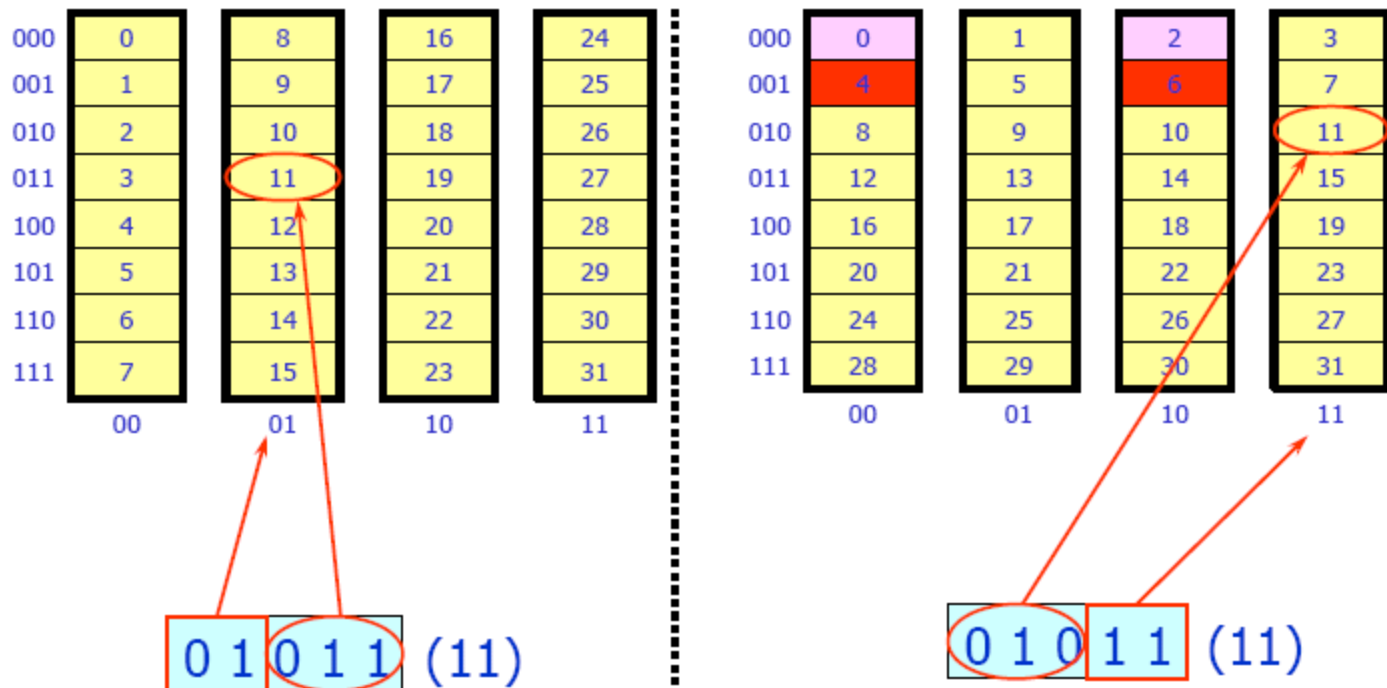
Vector instruction	Operands	Function
ADDV	V1, V2, V3	Add elements of V2 and V3, then put each result in V1.
ADDSV	V1, F0, V2	Add F0 to each element of V2, then put each result in V1.
SUBV	V1, V2, V3	Subtract elements of V3 from V2, then put each result in V1.
SUBVS	V1, V2, F0	Subtract F0 from elements of V2, then put each result in V1.
SUBSV	V1, F0, V2	Subtract elements of V2 from F0, then put each result in V1.
MULTV	V1, V2, V3	Multiply elements of V2 and V3, then put each result in V1.
MULTSV	V1, F0, V2	Multiply F0 by each element of V2, then put each result in V1.
DIVV	V1, V2, V3	Divide elements of V2 by V3, then put each result in V1.
DIVVS	V1, V2, F0	Divide elements of V2 by F0, then put each result in V1.
DIVSV	V1, F0, V2	Divide F0 by elements of V2, then put each result in V1.
LV	V1, R1	Load vector register V1 from memory starting at address R1.
SV	R1, V1	Store vector register V1 into memory starting at address R1.
LVWS	V1, (R1, R2)	Load V1 from address at R1 with stride in R2, i.e., $R1+i \cdot R2$ .
SVWS	(R1, R2), V1	Store V1 from address at R1 with stride in R2, i.e., $R1+i \cdot R2$ .
LVI	V1, (R1+V2)	Load V1 with vector whose elements are at $R1+V2(i)$ , i.e., V2 is an index.
SVI	(R1+V2), V1	Store V1 with vector whose elements are at $R1+V2(i)$ , i.e., V2 is an index.
CVI	V1, R1	Create an index vector by storing the values $0, 1 \cdot R1, 2 \cdot R1, \dots, 63 \cdot R1$ into V1.
S_V	V1, V2	Compare (EQ, NE, GT, LT, GE, LE) the elements in V1 and V2. If condition is true put a 1 in the corresponding bit vector; otherwise put 0. Put resulting bit vector in vector-mask register (VM). The instruction S_SV performs the same compare but using a scalar value as one operand.
S_SV	F0, V1	
POP	R1, VM	Count the 1s in the vector-mask register and store count in R1.
CVM		Set the vector-mask register to all 1s.
MOVI2S	VLR, R1	Move contents of R1 to the vector-length register.
MOV2I	R1, VLR	Move the contents of the vector-length register to R1.
MOV2S	VM, F0	Move contents of F0 to the vector-mask register.
MOV2F	F0, VM	Move contents of vector-mask register to F0.

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

- Entrelazado de memoria



$2^5=32$  direcciones de memoria

$2^2=4$  módulos de  $2^3=8$  posiciones

Entrelazado Superior

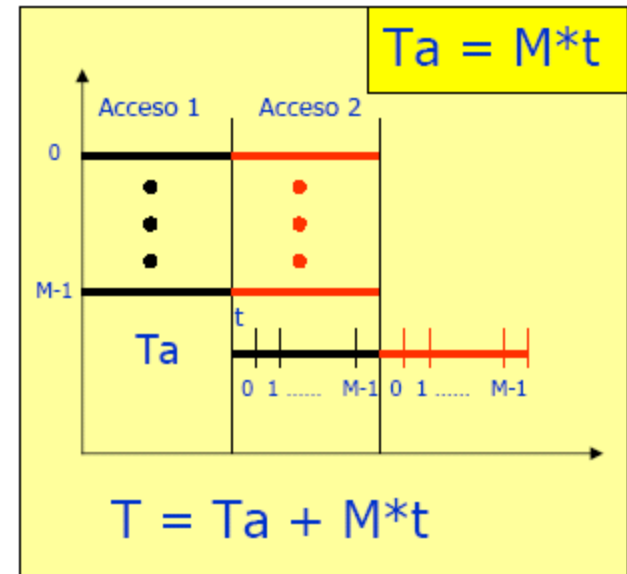
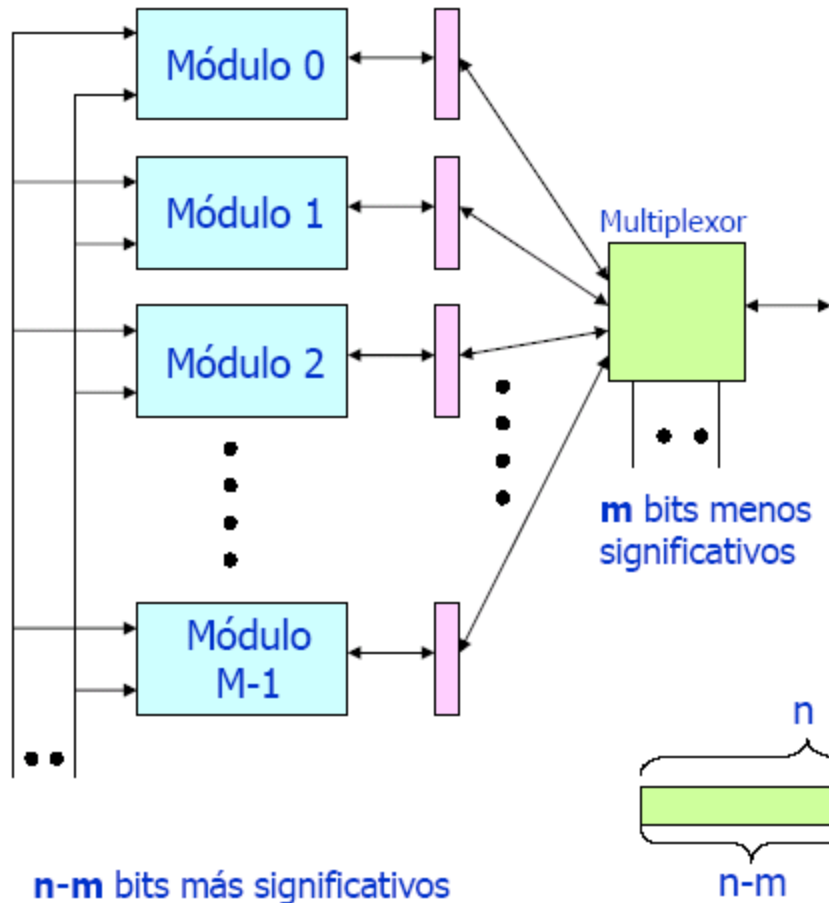
Entrelazado Inferior

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

- Acceso a memoria simultáneo o tipo S



Con Entrelazado Inferior

$N = 2^n$  direcciones

$M = 2^m$  módulos

$2^{(n-m)}$  direcciones/módulo

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

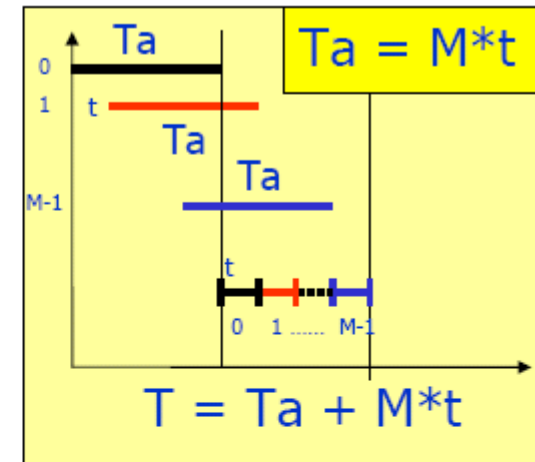
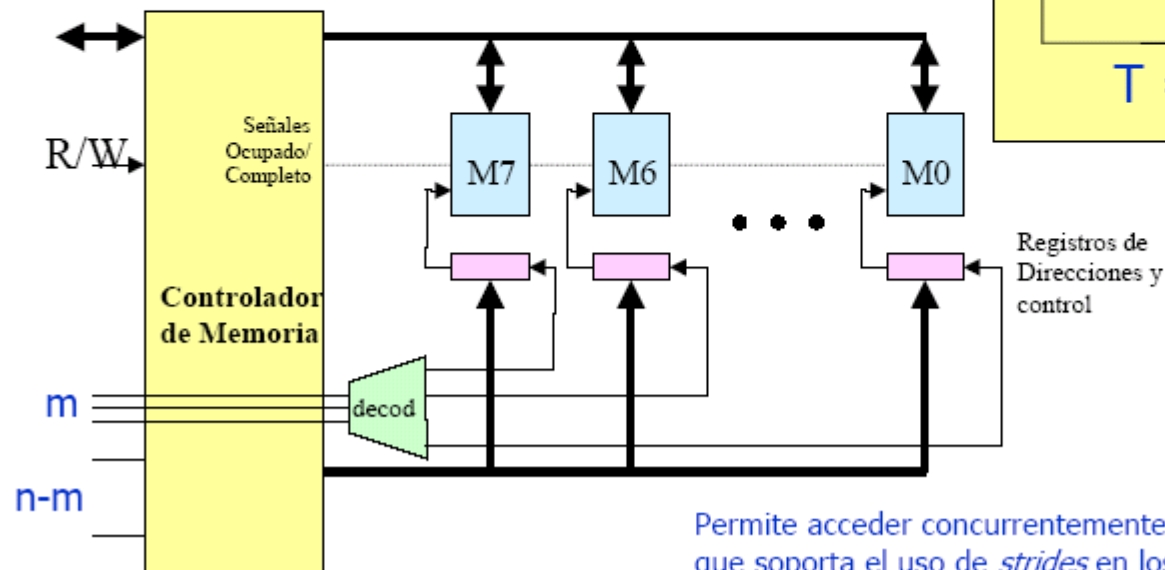
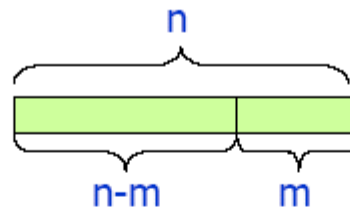
- Acceso a memoria concurrente o tipo C

Con Entrelazado Inferior

$N=2^n$  direcciones

$M=2^m$  módulos

$2^{(n-m)}$  direcciones/módulo



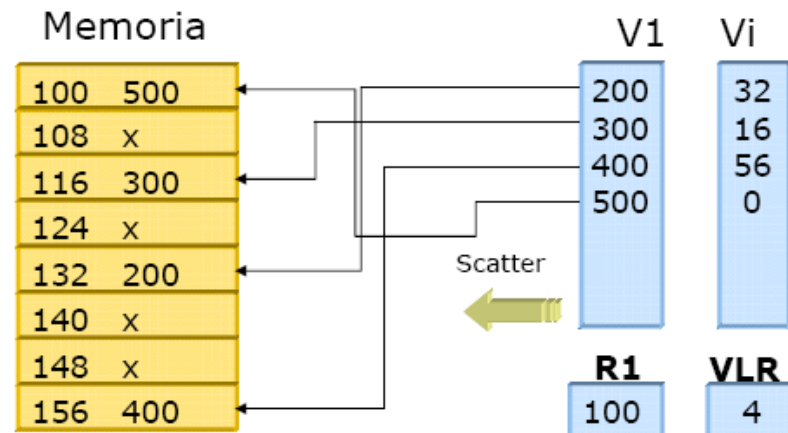
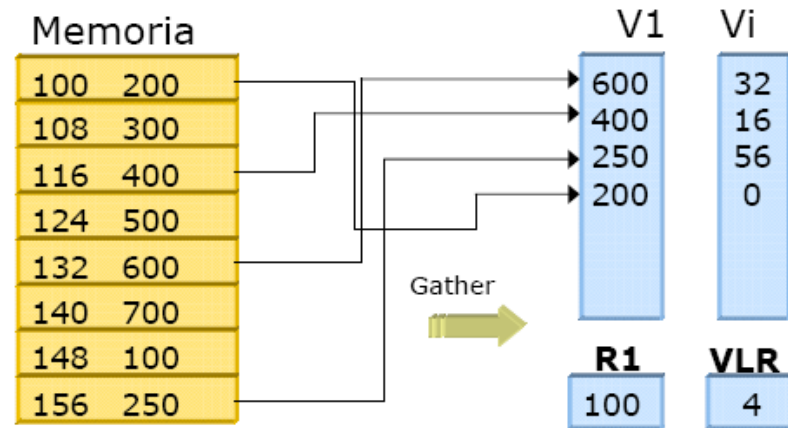
Permite acceder concurrentemente a M direcciones, con lo que soporta el uso de *strides* en los accesos a memoria

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

- Operaciones gather-scatter

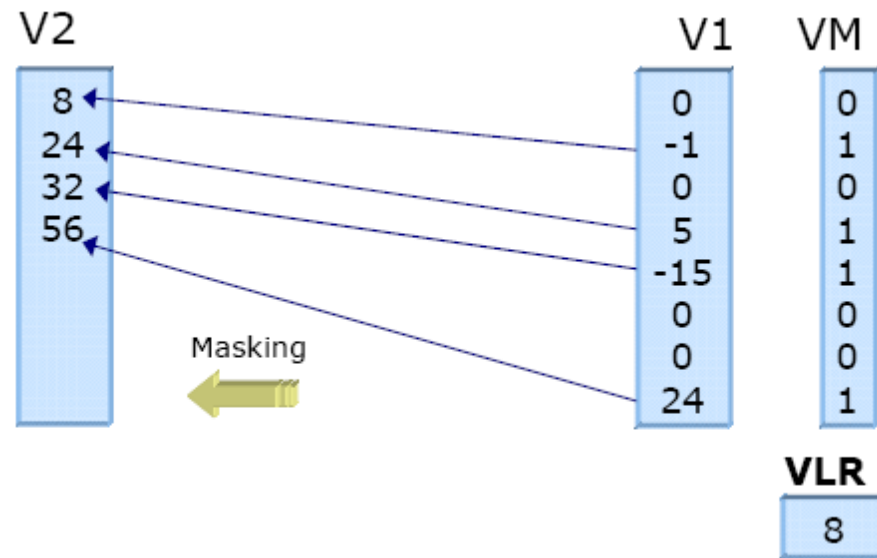


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

- Enmascaramiento (gestión de matrices dispersas)

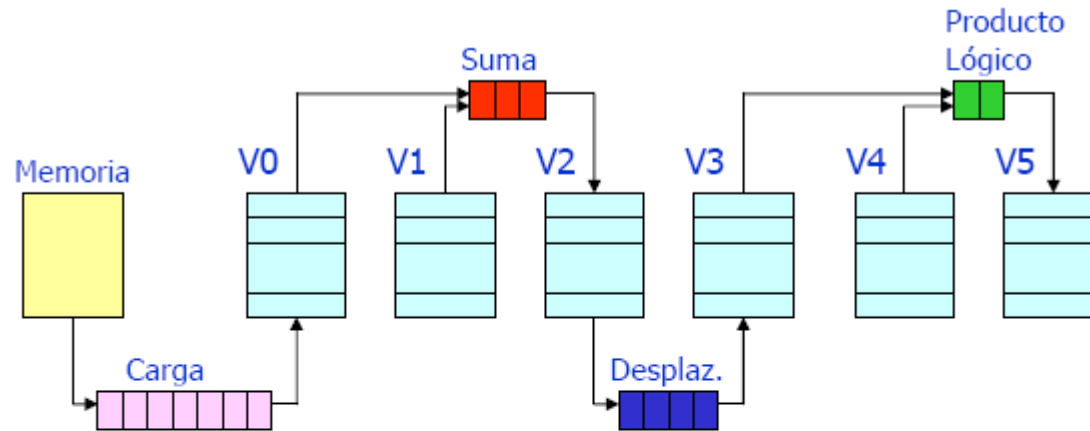


# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

- Rendimiento: encadenamiento de cauce



<b>V0 = Load(Memoria)</b>	<b>(TLI=7)</b>
<b>V2 = V0 + V1</b>	<b>(TLI=3)</b>
<b>V3 = V1 &lt; A3</b>	<b>(TLI=4)</b>
<b>V5 = V3 ^ V4</b>	<b>(TLI=2)</b>

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

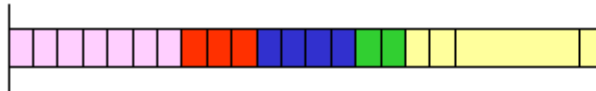
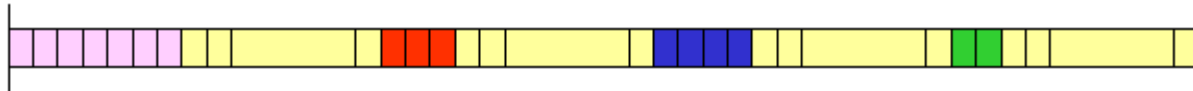
## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

- Rendimiento: encadenamiento de cauce

Si se espera que termine una operación vectorial para que empiece otra

$$TCV = TLI(carga) + TLI(suma) + TLI(desplaz.) + TLI(Prod.Log) + 4 * K$$



$$TCV = TLI(carga) + TLI(suma) + TLI(desplaz.) + TLI(Prod.Log) + K$$

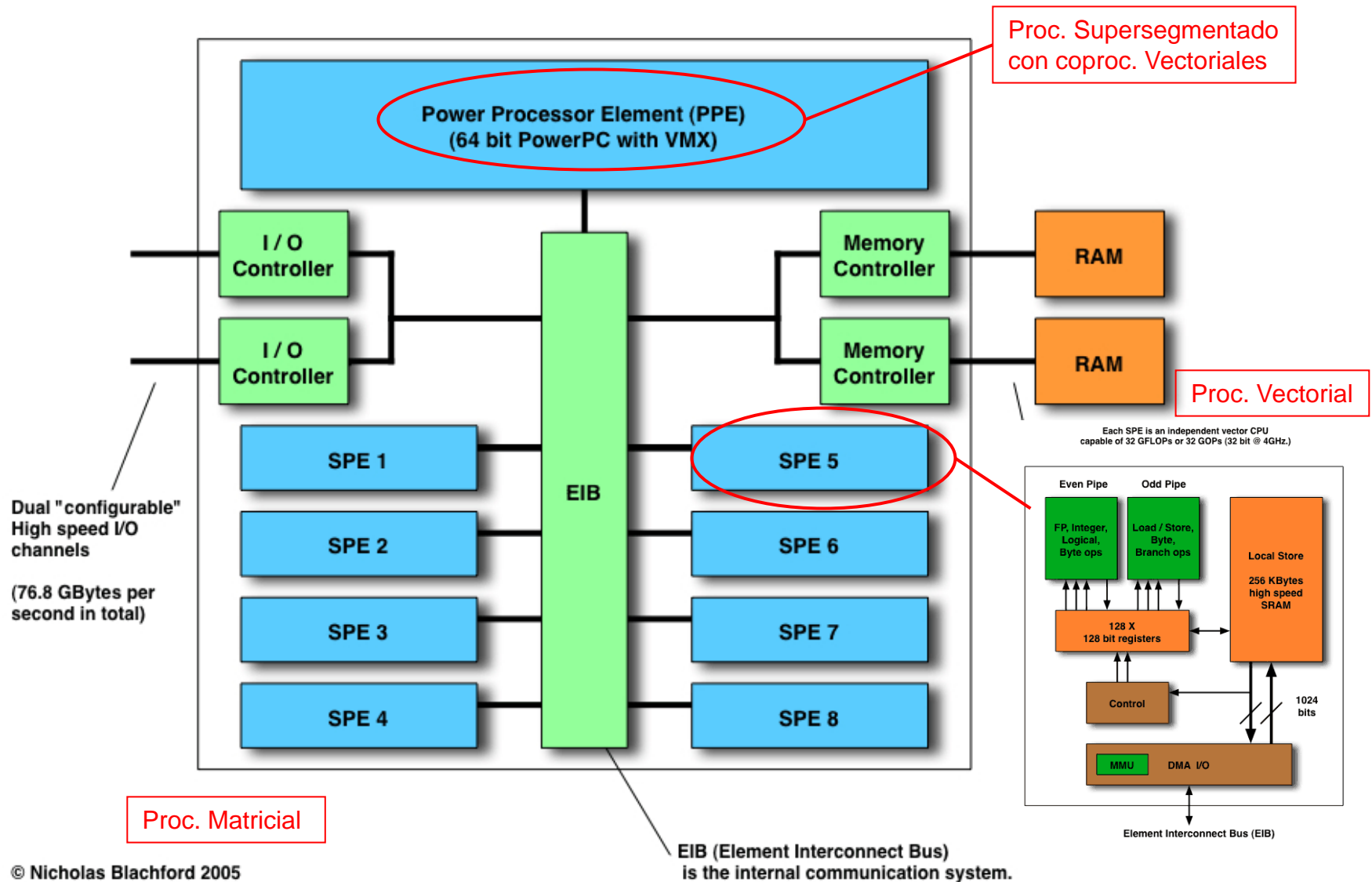
Si se encadenan los cauces de las distintas operaciones



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales

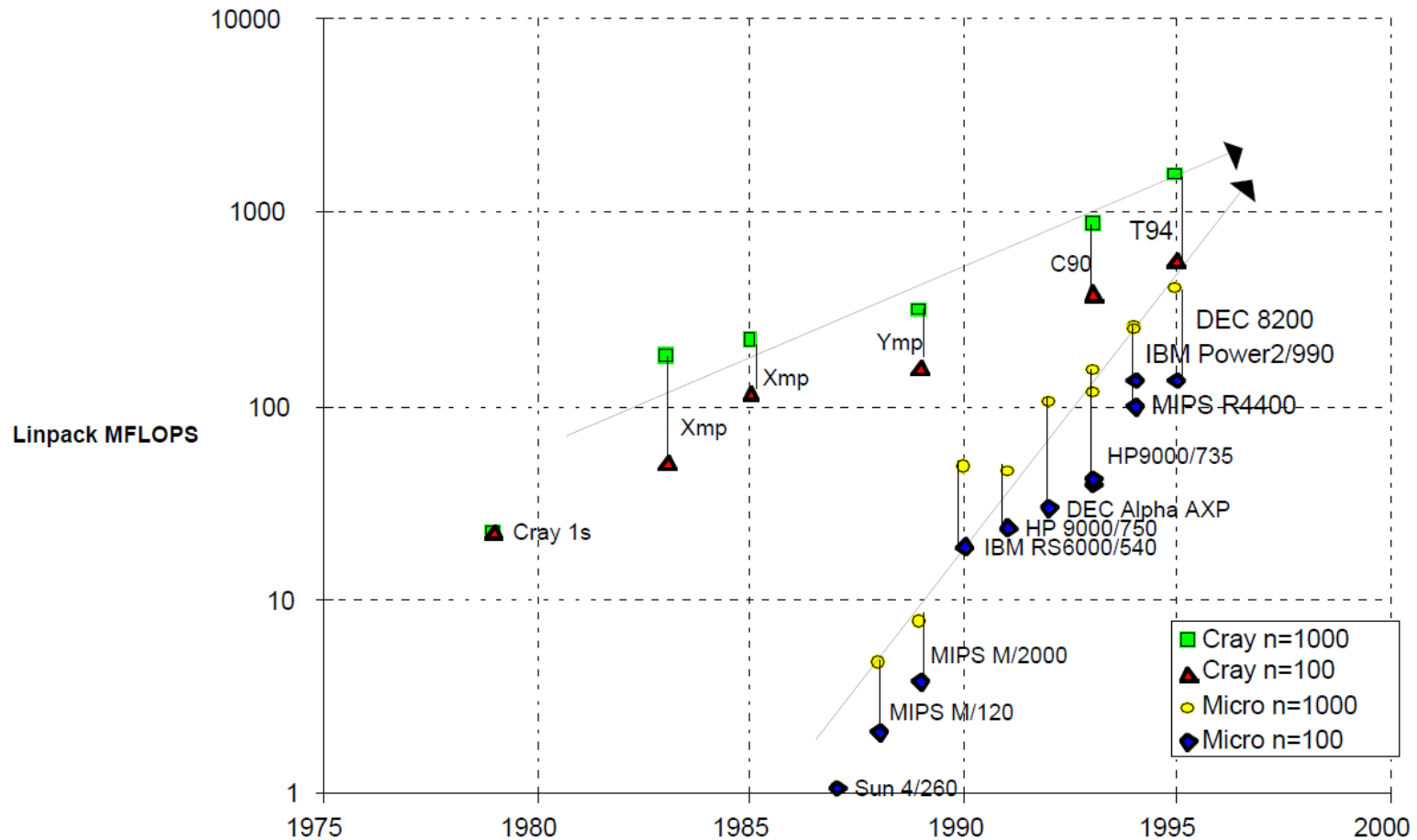


Figura 1.18: Comparación del rendimiento de los procesadores vectoriales y los microprocesadores escalares para la resolución de un sistema de ecuaciones lineales denso (tamaño de la matriz= $n \times n$ ).

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales - Problemas

Se dispone de una arquitectura vectorial en la que se utiliza memoria entrelazada con orden inferior y a la que se accede de forma simultánea.

Se quiere evaluar el tiempo de acceso en operaciones de tipo Vector-Escalar como:

MULTSV V2, F0, V1 que realiza  $f \times V_i \rightarrow V_j$

La memoria se estructura en 8 bloques y el vector operando V1, de 10 elementos, se encuentra almacenado con un stride=3 a partir de la dirección 01C2h.

- a) ¿Cuántos accesos a memoria serán necesarios para recuperar el contenido del vector V1?
- b) ¿Y si el acceso fuera de tipo concurrente?
- c) Razonar las implicaciones del cambio de tipo de entrelazado a orden superior.

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.3 Arquitecturas vectoriales

### Vectoriales - Problemas

Suponiendo que los valores de latencia de inicio para una máquina vectorial son los siguientes:

Cargas 7 ciclos

Sumas 3 ciclos

Desplazamientos 4 ciclos

- a) Si queremos realizar una operación de carga, suma y desplazamiento con encadenamiento de cauce para un vector de 10 componentes, ¿Cuántos ciclos tardaríamos?
- b) Calcular la ganancia en ciclos obtenida al ejecutar un bucle cuyo cuerpo consiste en la secuencia de instrucciones dada, opera sobre el mismo vector e itera 100 veces en la máquina vectorial con encadenamiento anterior frente a una que no contara con esta opción.

**NOTA:** se asume que existen dependencias entre los operandos fuente y destino de todas las instrucciones.

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### Rendimiento

- Tiempo de ejecución de un programa
  - Tiempo de CPU (usuario y sistema)
  - Tiempo de E/S (comunicaciones, acceso a memoria, visualización, etc.)

$$\text{Tiempo de CPU (T}_{\text{CPU}}) = \text{Ciclos\_del\_Programa} \times T_{\text{CICLO}} = \frac{\text{Ciclos\_del\_Programa}}{\text{Frecuencia\_de\_Reloj}}$$

$$\text{Ciclos por Instrucción (CPI)} = \frac{\text{Ciclos\_del\_Programa}}{\text{Número\_de\_Instrucciones (NI)}}$$

$$T_{\text{CPU}} = \text{NI} \times \text{CPI} \times T_{\text{CICLO}}$$

$$T_{\text{CICLO}} = 1/F$$

F=frecuencia

# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### Rendimiento

- Tiempo para arquitecturas capaces de emitir a ejecución varias instrucciones por unidad de tiempo

$$T_{\text{CPU}} = NI \times (CPE / IPE) \times T_{\text{CICLO}}$$

**CPI**

**CPE** = ciclos entre inicio de emisión de instrucciones.

**IPE** = instrucciones que pueden emitirse (empezar la ejecución) cada vez que se produce ésta.

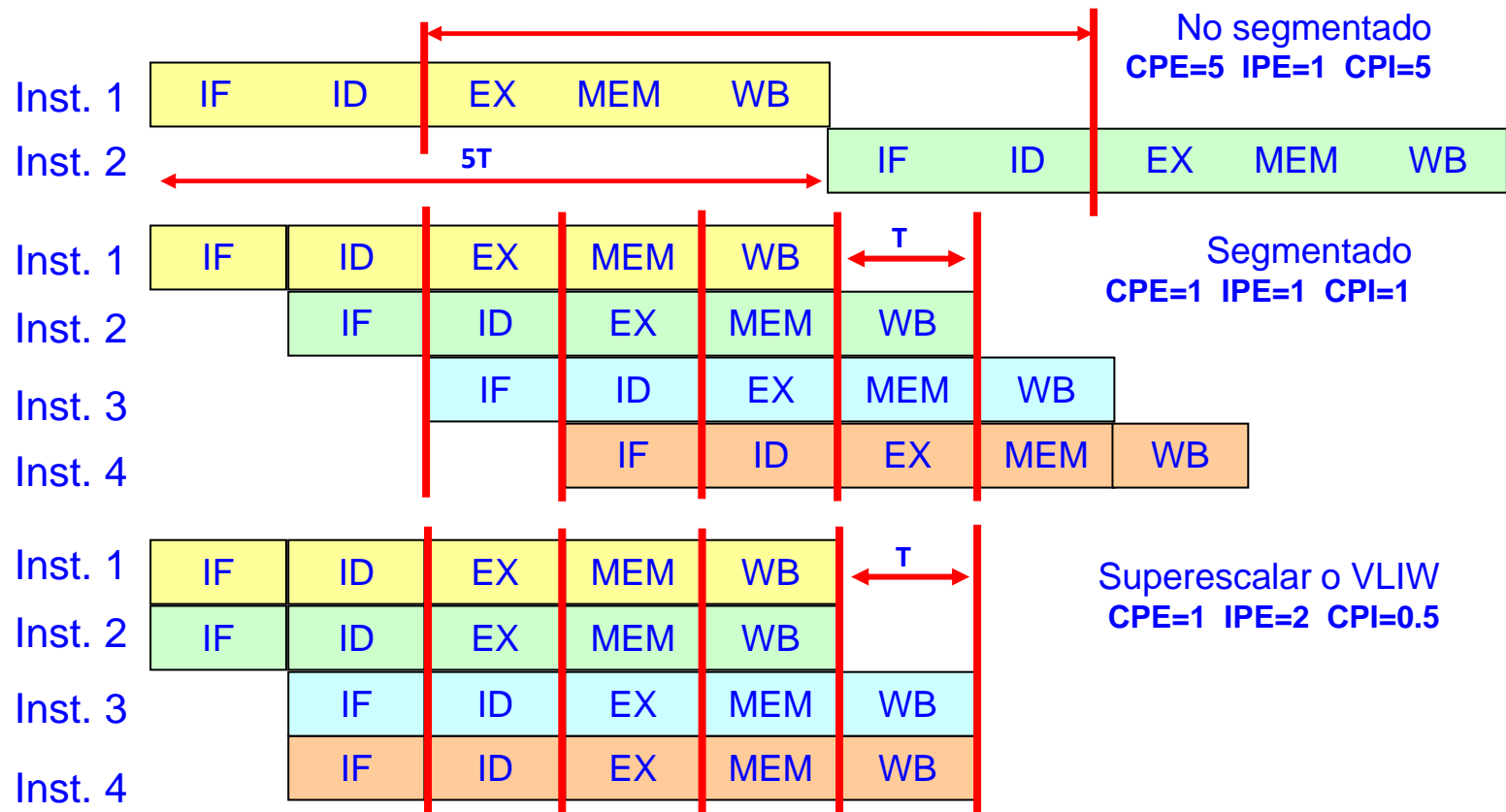
# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### Rendimiento

Ejemplo:

$$\text{CPI} = \text{CPE} / \text{IPE}$$



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### Rendimiento

- Procesadores que codifican varias operaciones en una instrucción (VLIW)

$$T_{\text{CPU}} = \underbrace{(\text{Noper} / \text{Op\_instr})}_{\text{NI}} \times \text{CPI} \times T_{\text{CICLO}}$$

**Noper** = número de operaciones que realiza el programa.

**Op\_instr** = número de operaciones que puede codificar una instrucción.



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### Rendimiento

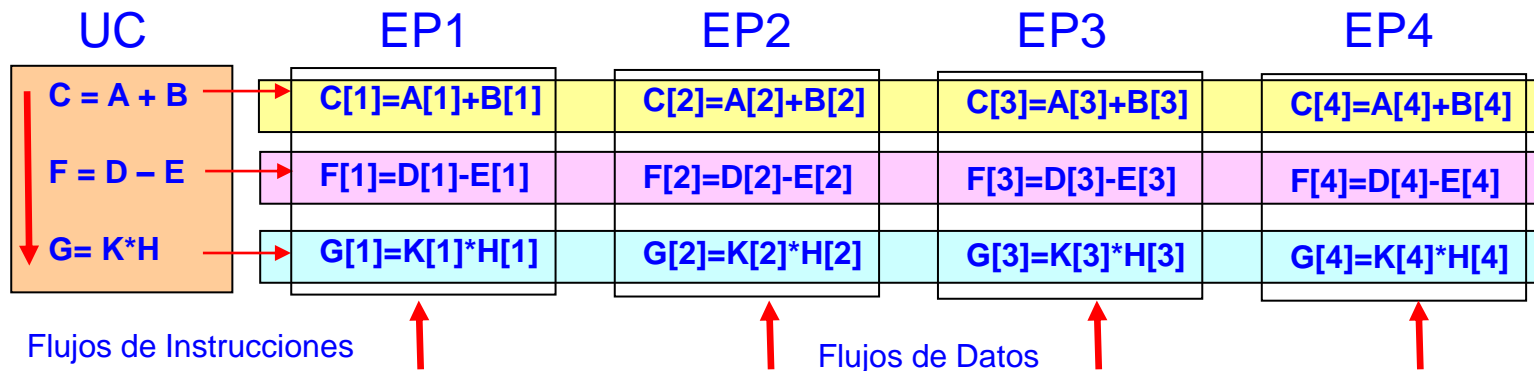
#### Ejemplo:

$$NI = Noper / Op\_instr$$

#### Ejemplo paralelismo datos

##### Procesador Matricial

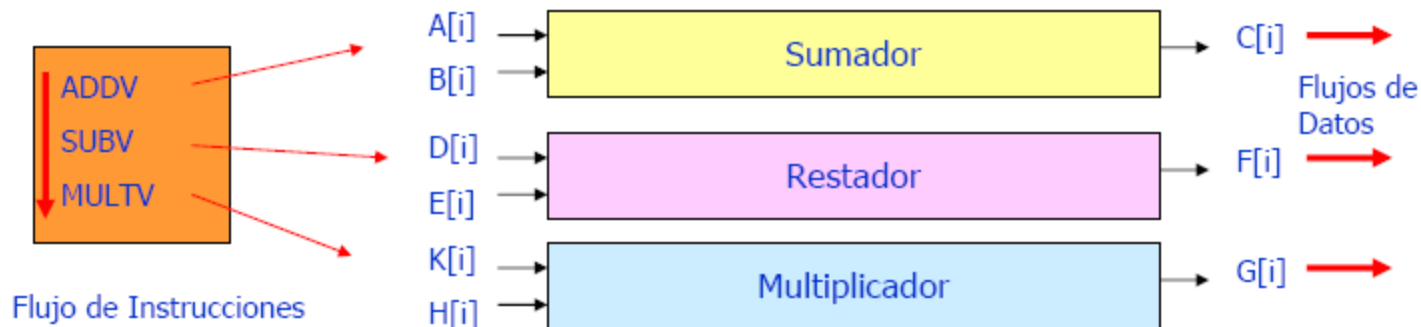
$$Noper=12 \quad Op\_instr=4 \quad NI=3$$



#### Ejemplo paralelismo instrucciones

##### Procesador Vectorial

$$Noper=12 \quad Op\_instr=4 \quad NI=3$$



# Unidad 1. Introducción al paralelismo

## 1.2 Paralelismo

### Rendimiento

- Medidas de rendimiento:

- Ganancia

$$G_P = \frac{T_1}{T_P}; \quad G_P \leq P$$

- Eficiencia

$$E_P = \frac{G_p}{P}; \quad E_P \leq 1$$

- Productividad