

Multithreading ת"ב -4 סימולטור

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

מיקרוארכיטקטורה

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

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

בנוסף נתון:

- .RO R7 בארכיטקטורה הנתונה 8 רגיסטרים כלליים, RO R7.
- פקודות אריתמטיות יבוצעו בין רגיסטרים או בין רגיסטר למספר קבוע.
- פקודות גישה לזכרון יקחו מספר מחזורי שעון (מוגדר בקובץ הפרמרטרים).
 - $C(IPC_{max} = 1)$ בכל מחזור שעון מתבצעת לכל היותר פקודה אחת
- 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).
 - :Fine-grained MT עבור תצורה של
 - . החלפת ההקשר נעשת כל מחזור שעון אחד. ⊙
 - o אין קנס (penalty) בהחלפת הקשר. ⊙
 - שבור תצורה של Blocked MT
 - ס קיים קנס בהחלפת הקשר (מוגדר בקובץ הפרמרטרים).

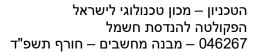
הממשק לסימולטור

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_Blocked MT הפונקציה תכיל סימולציה מלאה של מכונת Blocked MT . למעשה, הפונקציה תכיל סימולציה מלאה של מכונת רבשב השוטים יגיעו לפקודה HALT. במעמד זה מבני הנתונים שתיצרו יכילו את ה-register files ואת כמות מחזורי השעון אשר לקח לתוכנית לרוץ.
- ררך − CORE_BlockedMT_CTX (tcontext context[], int threaded) context gister file-age o thread עבור context עבור ocntext מצביע context את מצב ה-agister file
- CORE_BlockedMT_CPI הפונקציה מחזירה את ביצועי המערכת במדד CPI. ניתן להניח כי זו CORE_BlockedMT_CPI () 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.c, לאלו אשר מעדיפים לממש ב-++. שימו-לב שגם עבור מימוש ב-++C עליכם לחשוף ממשק C, כפי שמוגדר בקובץ core_api.h.





גישה לזיכרון

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. <u>מכיוון שאנו מניחים כי אין תלויות מידע בין חוטים, זמן</u> מאפשר לסימולטור שלכם לקרוא פקודות ולקרוא/לכתוב נתונים. <u>מכיוון שאנו מניחים כי אין תלויות מידע בין חוטים, זמן הכתיבה ו/או הקריאה לזיכרון בפועל איננו רלוונטי.</u> לדוגמה, אם נתון בקובץ ההגדרות כי כתיבה לזיכרון לוקחת 5 מחזור שעון 4, 5 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 RR) 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 הוא חוט שסיים את עבודתו



דוגמה

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			

Example 1: Fine-grained MT Simulation				
Cycle	Thread	Command	Des	cription
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	1
CPI = 1.5		

Cycles = 18	Instructions = 10	
<u>CPI = 1.8</u>		

נקודות לשים לב אליהן:

- 1. ה-RR מאותחל תמיד לחוט 0 ובוחר בצורה ציקלית את החוט הבא.
 - 2. פקודות HALT לוקחות מחזור שעון.
- 3. פקודות LOAD ו-STORE לוקחות מחזור שעון ורק לאחר מכן מתחילה ספירת ה-Iatency מול הזיכרון (בהתאם לנתון בקובץ ההגדרות) מומחש היטב בטבלאות המעקב לעיל.
- 4. ב-Blocked MT, במחזור שעון 8, גם חוט 1 וגם חוט 2 מוכנים לפעולה, אך ה-RR בוחר בחוט 2 שכן זה החוט האחרון עליו המכונה עבדה.
- עדיין 8 (חוט 2) עדיין LOAD- במחזור שעון 13, המכונה במצב idle שכן פקודת ה-Blocked MT, במחזור שעון 18 מחזור שעון 14 חוט 2 מוכן בפועל. עובדת מול הזיכרון. במחזור שעון 14 מתבצעת החלפת הקשר, שכן רק במחזור שעון 14 חוט 2 מוכן בפועל.
 - 6. ב-Fine-grained MT, ברגע שחוט 0 מסתיים, ה-RR מדלג עליו ולא מבזבז עליו מחזורי שעון (Flexible).

סביבת בדיקה

.sim main נתון, לנוחיותכם. לאחר הבניה יתקבל קובץ הרצה בשם makefile.

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- main שימו-לב: ה-main וייתכן שימוש בקובץ main אחר core_api.h מלומר, ייתכן והסימולטור ייבדק 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-11.04.2024 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: tar-gz בשם tar-gz* בשם tar-gz יכיל קובץ בודד:

.core_api.cpp או core_api.c - קוד המקור של הסימולטור שלכם: core_api.c - 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:

- 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

רהצלחהי