PowerNet

1.概述

Powernet是一个动态预测电压降的方法。也就是说,对于一个点的压降预测,不仅要参考空间信息,也要参考时间跨度上的变化。而为此研制的 Powernet不仅能够在电路的向量分析和无向量分析(比赛的题目要求)中表现出强大的性能,而且它的设计不是针对单一电路结构的,也就是说,只要能够提供它的输入指标,它都能够做分析。

这个模型研究的意义在于,非常好理解,而且如果我们把时间因素去掉,这就是一个静态无矢量分析的优秀工具,所以值得我们尝试。

2.问题建立

这项研究主要是为了解决压降的热点(一个小区域局部压降最高)位置,这个位置的预测是以人的分区为基本单位的。

为了估计每个地方的压降,我们把一个芯片(论文中叫design,我个人感觉说的就是芯片板子)分为一系列小分区(论文中叫tile,瓦片),每一个分区 是l imes l的方形(l是人为确定的超参数),里面包含若干个单元(cell,应该是最小单位),并且tile将被抽象成一个点。所以,一个尺寸为W imes H的芯片就可以表示成一个w imes h的矩阵,其中w = W/l, h = H/l。

注意一下这里存在的层级关系: design o tile(powermap) o cell。我们要预测每个tile的压降,就是预测tile里所有cell压降的平均值。

然后,对于每一个小分区,我们有几个特征值需要计算,主要是能量消耗相关的特征值,并把这些特征计算好放到矩阵中。这时我们称 $w \times h$ 的矩阵为能量图(power map),能量图展现了能量密度或消耗情况的分布。

而我们的PowerNet的工作就是在这些能量图 $\{P_{map1},P_{map2},\cdots,P_{mapG}\}$ 上训练,使得预测结果 F^* 与实际结果F尽可能接近。这个目标可以用数学表示如下:

$$F: \{P_{map1} \in R^{w imes h} \cdots P_{map1} \in R^{w imes h}\}
ightarrow R^{w imes h}$$

$$F^* = \operatorname*{arg\,min}_F Loss(F(\{P_{map1}, P_{map2}, \cdots, P_{mapG}\}), IR)$$

3. 算法

a.输入

输入特征如下所示:

Power: 三种功率

- Internal power p_i : 每个电源内部电容耗散的功率;
- Switching power p_s : 电源输出端的负载电容耗散的功率;
- Leakage power p_l : 其他泄露的功率,对功能没什么贡献,不过相对比较少

Signal arrival time:在一个时钟周期内,每一个单元最小和最大的信号到达时间

- Min arrival time t_{min}
- Max arrival time t_{max}

坐标

- Min and max x axis (x_{min}, x_{max})
- Min and max y axis (y_{min}, y_{max})

Toggle rate:描述输出结果在一个时钟周期的变化频率

• Rate r_{rog}

IR drop

• IR drop ir: 每一个cell的压降,指的是标称电压与实际电压的差异值。

上面这些都是标量。基于三种功率,我们能计算出每一个cell的其他功率指标:

$$p_{sca} = (p_i + p_s) * r_{tog} + p_l$$

$$p_{all} = p_i + p_s + p_l$$

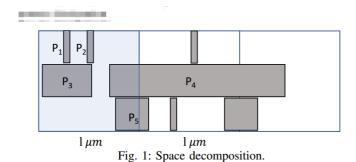
 p_{sca} 和 p_{all} 都是每一个cell的全局功率耗散。不过 p_{sca} 是考虑了时钟变化之后放缩了 p_{all} 。PowerNet能够通过学习,基于这些功耗值组合出总的单元功率(这句没太理解,论文这么说的)。

b.分区

在功率被提取之后,可以发现每一个cell的功率不仅仅跟自己电源的功率成正比。因为有了时间和空间上的电流分布,功率还取决于它的邻居。所以预测压降还要考虑到自己的邻居。所以我们才提出了要分tile,产生power map.

论文中给出了分割芯片生成power map的算法。这个算法最后返回两类值,一类是空间分割之后每一个power map分到的各项特征,一类是基于时间切分出来的,在 $t_{max}-tmin$ 这个时间区间每个power map的功耗特征。

算法虽然步骤有点多,但是原理很简单。我们只需要知道每一个cell的各种p,然后分区。



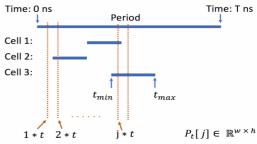


Fig. 2: Time decomposition.

空间上,对于每一个cell,它被几个区包含,它的各种p就均分成几份;对于每一个分区,它里面包含了哪些cell,它的功耗特征P就是这些cell的各种p各取1份再相加。如上图1,按照 $1\mu m$ 的方块来分这个芯片,黑方形是cell。对于标蓝的tile,它空间的功耗特征就是 $P_1+P_2+P_3+P_4/3+P_5/2$ 。需要注意的是,这些东西其实都是矩阵,在实际操作中的转化方式写起来费事,到时候再讨论也可以。理解按照数字理解就行。

时间上,我们监测每一个power map.我们定义了信号到达时间 $t_{max}-t_{min}$,也知道时钟周期T(一般是几个纳秒)和检测时间窗t(一般比T小,每隔t检查一次电路状态)。在信号到达时间内遍历每一个检查时间窗,把时间窗j*t下出现信号的cell的 p_{sca} 的空间平均 $P_{sca}/(\Delta x*\Delta y)$ 加到这个时间窗口下功率特征 $P_t[j]$ 中。以上图2为例,在时间窗j*t中,我们看到有来自cell1和cell3的信号,所以 $P_t[j]=[[p_{sca}/s],0,0,...,[p_{sca}/s],...]=p_{sca}/s+p_{sca}/s$ (没错,这也是个矩阵)。

如果觉得还有疑问,可以从下面的算法代码展开讨论.

Algorithm 1 Preprocessing by Decomposition

Input: Features $\{p_i, p_s, p_l, t_{min}, t_{max}, x_{min}, x_{max}, y_{min}, y_{max}, r_{tog}\}$ for every cell c. Design weight W, height H, cell number C and clock cycle T. Tile size l and time window t.

Preprocess:

```
1: w = W/l, h = H/l, N = T/t
2: Set P_i, P_s, P_{sca}, P_{all} \in \{0\}^{w \times h}
 3: Set \{P_t[j] \in \{0\}^{w \times h} \mid j \in [1, N]\}
4: for each cell c \in [1, C] do
        p_{sca} = (p_i + p_s) * r_{tog} + p_l
 5:
 6:
        p_{all} = p_i + p_s + p_l
        x_n = |(x_{min}/l)|, x_x = [(x_{max}/l)]
 7:
        y_n = |(y_{min}/l)|, y_x = [(y_{max}/l)]
 8:
        s = (x_x - x_n) * (y_x - y_n)
 9:
        Set mask M \in \{0\}^{w \times h}, M[x_n : x_x][y_n : y_x] = 1
10:
        P_i += M * p_i/s
11:
12:
        P_s += M * p_s/s
        P_{sca} += M * p_{sca}/s
13:
        P_{all} += M * p_{all}/s
14:
        for each int j \in [1, N] do
15:
             if t_{min} < j * t and t_{max} > j * t then
16:
                 P_t[j] += M * p_{sca}/s
17:
```

Output: Time-decomposed $\{P_t[j] \in \mathbb{R}^{w \times h} \mid j \in [1, N]\}$, Power map P_i , P_s , P_{sca} , $P_{all} \in \mathbb{R}^{w \times h}$

c.模型

我们用刚才的方法,先对每一个分区tile做时域的分解,得到一系列 P_t ,然后在每一个 P_t 后面添加上空间分解后的特征。这样就得到了N个输入。把这N个输入分别投入CNN模型做预测,得到N个压降预测值。限于这项论文研究的目的,还需要对这N次操作取极大值,作为这个分区的最大压降。整个过程如下图所示。

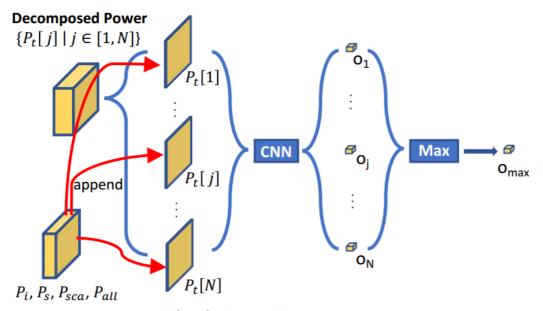


Fig. 3: PowerNet structure.

当然,我认为这个模型很容易改成静态分析。只要取其中一个时刻不就好了。

下图是powernet核心预测模型的结构CNN,它接受一个我们刚才处理好的输入矩阵,输出一个标量作为电压降的预测值。

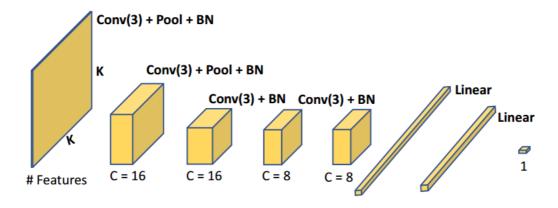


Fig. 4: CNN structure.

Conv(3)指的是三维的卷积操作。其他的层与功能,其实不是重点,如果有学过一些神经网络应该能很快理解。不过,如果希望以此为基础做模型架构的改进,还是简易稍微学一下CNN,如不嫌弃,可以参阅我的快速入门介绍。

4.测试

这一块的测试结果略过,主要谈谈参数。

论文测试使用55和1*1的tile size。结果是55的更好,说明参考较多邻居,结果会比较优秀。

另外,实验证明CNN效果要比XGBOOST好。