

Relazione RISC-V LinkedList

Claudio Raimondi
Matricola: 7158162
claudio.raimondi@edu.unifi.it
Corso: Architettura degli Elaboratori
Docente: Prof. Zoppi

Data: 3 Giugno 2025

Contents

1	Overview generale	1
1.1	Obiettivi del progetto	1
1.2	Approccio ed Ambiente di sviluppo	1
1.3	Uso della memoria e dei registri	1
1.4	Design	1
2	Funzioni chiave	2
2.1	Parsing	2
2.2	Add	2
2.3	Malloc	2
2.4	Sort	2
3	Analisi quantitativa e ottimizzazione	3
3.1	Cache	3
3.2	Branches	3
4	Riferimenti	3

1 Overview generale

1.1 Obiettivi del progetto

Il progetto consiste nell'implementazione di una **linked list** in assembly **RISC-V** 32-bit. La lista supporta operazioni di **inserimento**, **cancellazione**, **ordinamento**, **stampa** e **inversione** su elementi di tipo intero, ed è progettata per essere il più efficiente possibile mantenendo allo stesso tempo una buona modularità.

1.2 Approccio ed Ambiente di sviluppo

Per semplificare lo sviluppo ed il testing ho svolto il ruolo del compilatore: sviluppando prima un progetto funzionante in **C**, e successivamente traducendolo meticolosamente in assembly RISC-V. In questo modo ho ridotto al minimo la possibilità di verificarsi di errori umani, e ho potuto apprendere il punto di vista del compilatore.

1.3 Uso della memoria e dei registri

Per evitare conflitti tra registri, ho seguito regole di convenzione sull'uso dei registri, in particolare:

- **a0-a7** sono utilizzati per i parametri delle funzioni e per il valore di ritorno. (**a0** è il valore di ritorno e **a7** è utilizzato per le chiamate di sistema)
- **s0-s11** sono riservati per il *chiamante*.
- **t0-t6** sono utilizzati per variabili temporanee e si assume che siano disponibili per l'uso dal *chiamato*.
- **sp** è il puntatore allo stack.
- **ra** è il registro dell'indirizzo di ritorno.
- **zero** è il registro che contiene sempre il valore zero.

Inoltre dove necessario ho salvato i registri utilizzati nello stack, e li ho ripristinati al termine della funzione.

1.4 Design

Per rendere il codice il più modulare possibile, e per semplificare il **parsing**, ho adottato un approccio con array di funzioni, che in assembly si traduce come un array di indirizzi ad etichette:

```
1 list_functions:
2     .word list_add
3     .word list_del
4     .word list_print
5     .word list_sort
6     .word list_rev
```

2 Funzioni chiave

2.1 Parsing

Il parsing dell'input è stato implementato in 3 fasi:

- **Tokenizzazione:** l'input viene diviso in-place in token, sostituendo gli spazi con il carattere '\0'.
- **Sanificazione:** per ogni token, viene verificato che corrisponda ad un comando valido, altrimenti viene ignorato.
- **Esecuzione:** per ogni token valido, viene chiamata la funzione corrispondente nell'array.

2.2 Add

La funzione `list_add` alloca e aggiunge un nuovo nodo in coda alla lista. Grazie al puntatore alla coda, l'inserimento è scalabile e sarà sempre costante con complessità $O(1)$. La chiamata a `malloc` non è gestita dal kernel come in C, ma deve essere implementata manualmente.

2.3 Malloc

Per implementare la funzione di allocazione dinamica della memoria, ho simulato un heap tramite una regione di memoria predefinita, che viene gestita tramite una free-list.

```
1 .data
2
3 node_size: .byte 5
4 max_nodes: .byte 30
5
6 mempool: .space 150
7 free_list: .space 30
```

Sapendo a priori la dimensione massima della lista, e la dimensione di ogni nodo, ho allocato un'area di memoria di 150 byte, che contiene 30 nodi da 5 byte ciascuno. La `free_list` invece è un array che contiene gli indici dei nodi liberi.

Per la ricerca vera e propria del primo nodo libero, per mantenere una certa semplicità ho optato per una ricerca lineare con complessità $O(n)$.

2.4 Sort

Per la funzione di ordinamento ho scelto l'algoritmo **Merge Sort** per 2 motivazioni principali:

- complessità sempre $O(n \log n)$, senza degenerare.
- mancanza di alternative per una lista concatenata, che non permette l'accesso casuale agli elementi.

Per la ricerca del punto medio della lista, ho utilizzato la tecnica dei **puntatori lento e veloce**, che dimezza la complessità rispetto ad una ricerca lineare:

```
1 t_node *slow = *head;
2 t_node *fast = *head;
3 while (fast->next && fast->next->next)
4 {
5     slow = slow->next;
6     fast = fast->next->next;
7 }
8 t_node *mid = slow->next;
```

La funzione merge è stata implementata in modo ricorsivo e totalmente *branchless* grazie all'utilizzo di variabili booleane come indici di array:

```
1 while ((a != NULL) & (b != NULL))
2 {
3     idx = (b->data < a->data);
4
5     chosen = nodes[idx];
6     current->next = chosen;
7     current = chosen;
8     nodes[idx] = chosen->next;
9     a = nodes[0];
10    b = nodes[1];
11 }
```

Questa, anche se sembra una scelta facile, in realtà potrebbe essere subottimale rispetto ad una soluzione branchy, a causa della latenza delle operazioni di load e store. In conclusione però, la predittibilità della versione branchless rimuove il rischio di branch mispredictions che aggiungevano ben più stalli alla pipeline.

3 Analisi quantitativa e ottimizzazione

3.1 Cache

3.2 Branches

4 Riferimenti

- [Codice sorgente su GitHub](#)
- [Simulatore RIPES](#)
- [RISC-V Foundation](#)