

第12章作业.

3. 加速比的定义是：使用增强措施时完成整个任务的性能/不使用增强措施时完成整个任务的性能。

(1) 请给出一个例子，使用多线程能获得超线性加速比（即采用多个线程比单个线程运行时间减少的倍数超过了线程数）。

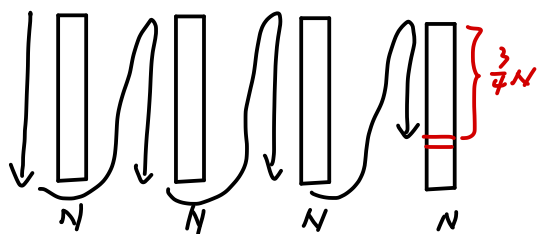
(2) 上述例子是否违背了 Amdahl 定律。

(1) 若能获得超线性加速比，则加速主要来源于：

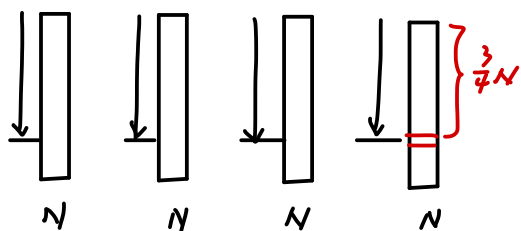
① 对于多处理器并行，要访问的数据都位于各自的 Cache 中，而对于单处理器，由于 Cache 容量限制，平均数据访问速度慢于并行，从而引起超加速比。

② 对于多线程，顺序搜索所用时间可能高于多线程搜索时间之和。因为当按串以并行方式进行时，能以不同的次序进行，这意味着总的被搜索数据量少于顺序搜索。

如：



顺序搜索用时 $3N + \frac{3}{4}N = \frac{15}{4}N$



并行搜索用时 $\frac{3}{4}N$

加速比为 $\frac{15}{3} = 5 > 4$ 。

(2) Amdahl 定律：加速比 = $\frac{1}{1 - F_{\text{加速部分}} + \frac{F_{\text{加速部分}}}{S}}$

其中 $F_{\text{加速部分}}$ 为可加速部分的占比

S 为局部加速比。当 $F=1$ 时，加速比 = S 。

由(1)中分析可知， S 可以超过 n 。此时整个程序拥有超线性加速比。
故并不矛盾。

4.

4. 在共享存储多处理器系统中假共享会带来不可忽视的性能损失，为了尽量减少假共享的发生，程序员在写程序时应注意些什么？

假共享指不同处理器线程修改位于同一 Cache 行上的非相同内存单元。这会导致虽然不同线程并非真正共享某些内存位置的访问权，但却需要频繁地交换 Cache 行的权限。

因此，写程序时要避免多个处理器同时写的不同变量处于同一 Cache 行上。

5.

5. 在基于目录的 cache 一致性系统中,目录记载了 P1 处理器已经有数据块 A 的备份。

(1) 哪些情况下目录会又收到了一个 P1 对 A 块访问的请求。

(2) 如何正确处理上述情况?

(1) ①若 A 处于共享状态,而 P1 要写块 A,此时 P1 会向目录发出 write 请求以独占该块。

② P1 已经把 A 替换出去,而消息还未到达目录。此时 P1 又要访问块 A,便向目录发送请求。而后面写的请求先于访问的消息到达目录

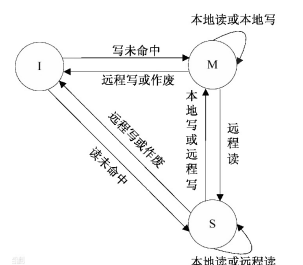
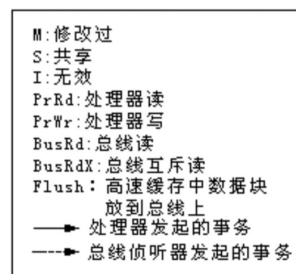
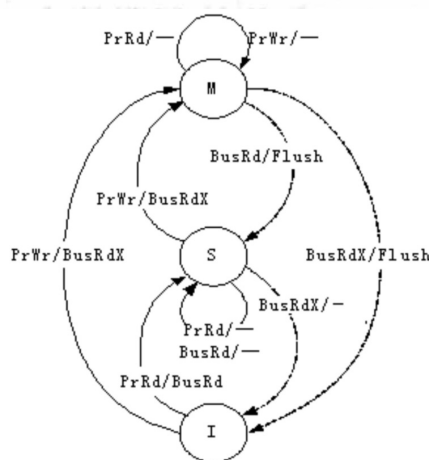
(2) ①是 ESI 协议中合法规定的情况,按 ESI 进行即可。

②可要求总线遵循 FIFO 的要求进行传递,即强制先发送先到达。

6.

6. 假设在一个双 CPU 多处理器系统中,两个 CPU 用单总线连接,并且采用监听一致性协议(MSI),cache 的初始状态均为无效,然后两个 CPU 对内存中同一数据块进行如下操作:CPU A 读、CPU A 写、CPU B 写、CPU A 读,写出每次访问后两个 CPU 各自的 cache 的状态变化。

	CPU A	CPU B
初始	I	I
CPUA 读	S	I
CPUA 写	M	I
CPU B 写	I	M
CPUA 读	S	S



7.

7. 在下面程序段中, A、B、C、D 为进程 P1、P2、P3 的共享变量,且初始值均为 0。该程序的正确运行解结果是 D=2000。

(1) 在一个用可伸缩网络连接、采用基于目录的 cache 一致性协议的分布式共享存储系统中运行上述程序得到结果是 D=0,请解释产生上述结果的原因。

(2) 在实现顺序一致性的分布式共享存储系统中,对上述程序施加什么限制可以保证执行结果的正确性。

(3) 在实现弱一致性的分布式存储系统中,采用 barrier 进行同步,请问上述程序如何插入 barrier 操作才能保证执行的正确性?

```

P1          P2          P3
A=2000      while(B!=1) {} while(C!=1) {}
B=1         C=1;         D=A

```

(1) 逻辑上, P1 执行完后, P2 才会执行; P2 执行完后, P3 才会继续执行, 这是由 B=1 和 C=1 的修改决定的。

程序能运行结束, 说明 D=A 得以执行, 即有 A=0

由此, 原因为 P1 对 A 的修改未能传播至 P2 和 P3。

(2) 顺序一致性下, P1, P2, P3 内部均按顺序执行。赋值指令执行顺序有唯一的

①②④⑥, 结果 D=2000 正确。故顺序一致性下无需施加限制。

(3) P₁

A = 2000

B = 1

barrier 1

barrier 2

P₂

barrier 1

while (B != 1) { ; }

C = 1

barrier 2

P₃

barrier 1

barrier 2

while (C != 1) { ; }

D = A

8.

8. 有以下两个并行执行的进程, 在顺序一致性和弱一致性下, 它各有几种正确的执行顺序, 给出执行次序和最后的结果(假设 a 和 b 的初始值为 0)。

P1

a = 1;

print b;

P2

b = 1;

print a;

顺序一致性: ①-②在③之前, ③-④在④之前, 有 $\frac{C_4^2}{2 \times 2} = 6$ 种

1) ①②③④: a = 1

b = 0

输出: 01

2) ①③②④: a = 1

b = 1

输出: 11

3) ①③④②: a = 1

b = 1

输出: 11

4) ③①②④: a = 1

b = 1

输出: 11

5) ③①④②: a = 1

b = 1

输出: 11

6) ③④①②: a = 0

b = 1

输出: 01

弱一致性: 任意执行顺序均可, 有 $C_4^2 = 24$ 种执行顺序。

打印 a, b 时的值有: a = 1 b = 1

a = 1 b = 0

a = 0 b = 1

a = 0 b = 0

输出可以有: 00

01

10

11

1. 对于一个有 p 个处理器的共享存储系统：

1) 写出一段程序，用 load/store 指令、运算指令和转移指令实现一个自旋锁。

```
int p;
int level[100];
int victim[100];
void initial()
{
    for(int i = 0; i < p; ++i)
    {
        level[i] = 0;
    }
}
void lock(int core_id)
{
    for (int i=1; i<p; i++)
    {
        level[core_id] = i;    //当前 cpu 在第 i 层
        victim[i] = core_id;   //最新进入第 i 层的 cpu 是当前 cpu
        for (int k=0; k<p; k++)
            while ((k != core_id) && (level[k] >= i && victim[i] ==
core_id)){ //如果自己是最后一个进入该层，并且已经有 cpu 在更高层，就自旋
        }
    }
}
void unlock(int core_id)
{
    level[core_id] = 0;
}
```

上述程序中，没有使用 testandset 原子指令，以及对总线的特殊操作，因此可用用 load/store 指令、运算指令和转移指令实现。

该算法构建了 $p-1$ 层障碍，每次通过障碍时，阻挡最后一个到达的 cpu，最终只有一个 cpu 能到达临界区。对于一个 cpu，当它处于比其他所有 cpu 都更深层的位置时，不会被阻拦。

汇编代码如下（精简不必要的标识符）：

@function	cltq	lock:
initial:	leaq 0(,%rax,4), %rdx	.LFB1:
.LFB0:	leaq level(%rip), %rax	endbr64
endbr64	movl \$0, (%rdx,%rax)	pushq %rbp
pushq %rbp	addl \$1, -4(%rbp)	movq %rsp, %rbp
movq %rsp, %rbp	jmp .L3	movl %edi, -20(%rbp)
movl \$0, -4(%rbp)	.L4:	movl \$1, -8(%rbp)
.L3:	nop	.L11:
movl p(%rip), %eax	popq %rbp	movl p(%rip), %eax
cmpl%eax, -4(%rbp)	.cfi_def_cfa 7, 8	cmpl%eax, -8(%rbp)
jge .L4	ret	jge .L12
movl -4(%rbp), %eax	@function	movl -

20(%rbp), %eax	movl -4(%rbp), %eax	jmp .L11
cltq	cltq	.L12:
leaq 0(,%rax,4), %rdx	leaq 0(,%rax,4), %rdx	nop
leaq level(%rip), %rax	leaq level(%rip), %rax	popq %rbp
movl \$1, (%rdx,%rax)	movl	.cfi_def_cfa 7, 8
movl -8(%rbp), %eax	(%rdx,%rax), %eax	ret
cltq	cmpl%eax, -8(%rbp)	@function
leaq 0(,%rax,4), %rcx	jg .L8	unlock:
leaq victim(%rip), %rdx	movl -8(%rbp), %eax	.LFB2:
movl -	cltq	endbr64
20(%rbp), %eax	leaq 0(,%rax,4), %rdx	pushq %rbp
movl %eax,	leaq victim(%rip), %rax	movq %rsp, %rbp
(%rcx,%rdx)	movl	movl %edi, -4(%rbp)
movl \$0, -4(%rbp)	(%rdx,%rax), %eax	movl -4(%rbp), %eax
.L10:	cmpl%eax, -20(%rbp)	cltq
movl p(%rip), %eax	jne .L8	leaq 0(,%rax,4), %rdx
cmpl%eax, -4(%rbp)	jmp .L9	leaq level(%rip), %rax
jge .L7	.L8:	movl \$0, (%rdx,%rax)
.L9:	addl \$1, -4(%rbp)	nop
movl -4(%rbp), %eax	jmp .L10	popq %rbp
cmpl-20(%rbp), %eax	.L7:	ret
je .L8	addl \$1, -8(%rbp)	

2) 写出一段程序，用 load/store 指令、运算指令和转移指令实现一个公平的自旋锁。

```

int p;
int number[100];
bool entering[100];
void initial()
{
for(int i = 0; i < p; ++i)
{
    number[i] = 0;
    entering[i] = false;
}
}
int max(int number[100])
{
    int temp = 0;
    for(int i = 0; i < p; i++)
        temp = temp < number[i]?number[i]:temp;
    return temp;
}
void lock(int core_id)
{
entering[core_id] = true;    //拿号

```

```

number[core_id] = 1 + max(number); //从 number 中找出最大的号码，加1 后
分配
entering[core_id] = false; //拿号结束
for (int i=0; i<p; i++) //遍历所有处理器
{
    if (i != core_id)
    {
        while (entering[i]); //等 i 号处理器取完号
        while ((number[i]!=0) && (number[core_id]>number[i] ||
(number[core_id]==number[i] && core_id>i)));
//如果 i 号已经取号，并且号码小于自己，或者号码与自己相同，但 id 号高于自己，就
自旋；否则获取锁。
    }
}
}
void unlock(int core_id)
{
    number[core_id] = 0;
}

```

上述程序中，没有使用 testandset 原子指令，以及对总线的特殊操作，因此可用用 load/store 指令、运算指令和转移指令实现。

该算法遵循先来后到的原则，先取号的 cpu 会拿到较小的号码，而拥有较小号码和相同号码时，较小 id 的 cpu 会先进入临界区，因此是公平的。

汇编代码如下（精简不必要的标识符）：

@function	movb \$0, (%rax,%rdx)	cmpl%eax, -4(%rbp)
Initial:	addl \$1, -4(%rbp)	jge .L6
.LFB0:	jmp .L3	movl -4(%rbp), %eax
endbr64	.L4:	cltq
pushq %rbp	nop	leaq 0(%rax,4), %rdx
movq %rsp, %rbp	popq %rbp	movq -
movl \$0, -4(%rbp)	.cfi_def_cfa 7, 8	24(%rbp), %rax
.L3:	ret	addq %rdx, %rax
movl p(%rip), %eax	@function	movl (%rax), %eax
cmpl%eax, -4(%rbp)	max:	cmpl%eax, -8(%rbp)
jge .L4	endbr64	jge .L7
movl -4(%rbp), %eax	pushq %rbp	movl -4(%rbp), %eax
cltq	movq %rsp, %rbp	cltq
leaq 0(%rax,4), %rdx	movq %rdi, -24(%rbp)	leaq 0(%rax,4), %rdx
leaq number(%rip), %rax	movl \$0, -8(%rbp)	movq -
movl \$0, (%rdx,%rax)	movl \$0, -4(%rbp)	24(%rbp), %rax
movl -4(%rbp), %eax	.L9:	addq %rdx, %rax
cltq	movl p(%rip), %eax	movl (%rax), %eax
leaq entering(%rip), %rdx		jmp .L8

.L7:	jge .L18	movl -4(%rbp), %eax
movl -8(%rbp), %eax	movl -4(%rbp), %eax	cltq
.L8:	cmpl -20(%rbp), %eax	leaq 0(,%rax,4), %rcx
movl %eax, -8(%rbp)	je .L13	leaq number(%rip), %rax
addl \$1, -4(%rbp)	.L15:	movl
jmp .L9	movl -4(%rbp), %eax	(%rcx,%rax), %eax
.L6:	cltq	cmpl %eax, %edx
movl -8(%rbp), %eax	leaq entering(%rip), %rdx	jne .L13
popq %rbp	movzbl	movl -
.cfi_def_cfa 7, 8	(%rax,%rdx), %eax	20(%rbp), %eax
ret	testb %al, %al	cmpl -4(%rbp), %eax
	je .L14	jle .L13
@function	jmp .L15	jmp .L14
lock:	.L14:	.L13:
.LFB2:	movl -4(%rbp), %eax	addl \$1, -4(%rbp)
endbr64	cltq	jmp .L17
pushq %rbp	leaq 0(,%rax,4), %rdx	.L18:
movq %rsp, %rbp	leaq number(%rip), %rax	nop
subq \$24, %rsp	movl	leave
movl %edi, -20(%rbp)	(%rdx,%rax), %eax	.cfi_def_cfa 7, 8
movl -	testl %eax, %eax	ret
20(%rbp), %eax	je .L13	
cltq	movl -	@function
leaq entering(%rip), %rdx	20(%rbp), %eax	unlock:
movb \$1, (%rax,%rdx)	cltq	.LFB3:
leaq number(%rip), %rdi	leaq 0(,%rax,4), %rdx	.cfi_startproc
call max	leaq number(%rip), %rax	endbr64
leal 1(%rax), %ecx	movl	pushq %rbp
movl -	(%rdx,%rax), %edx	.cfi_def_cfa_offset 16
20(%rbp), %eax	movl -4(%rbp), %eax	.cfi_offset 6, -16
cltq	cltq	movq %rsp, %rbp
leaq 0(,%rax,4), %rdx	leaq 0(,%rax,4), %rcx	.cfi_def_cfa_register 6
leaq number(%rip), %rax	leaq number(%rip), %rax	movl %edi, -4(%rbp)
movl %ecx,	movl	movl -4(%rbp), %eax
(%rdx,%rax)	(%rcx,%rax), %eax	cltq
movl -	cmpl %eax, %edx	leaq 0(,%rax,4), %rdx
20(%rbp), %eax	je .L14	leaq number(%rip), %rax
cltq	movl -	movl \$0, (%rdx,%rax)
leaq entering(%rip), %rdx	20(%rbp), %eax	nop
movb \$0, (%rax,%rdx)	cltq	popq %rbp
movl \$0, -4(%rbp)	leaq 0(,%rax,4), %rdx	.cfi_def_cfa 7, 8
.L17:	leaq number(%rip), %rax	ret
movl p(%rip), %eax	movl	
cmpl %eax, -4(%rbp)	(%rdx,%rax), %edx	

3) 用 load/store 指令、运算指令和转移指令实现一个公平的自旋锁，分别最少需要访问多少个内存地址？

最少需要访问 p 个。每个 cpu 想要访问时，至少需要向 1 个地址写入信息，表明自己想要进入临界区，因此最少需要 P 个地址。否则，当 P 个 cpu 同时都想写入时，会出现覆盖写入，从而导致先写入的 cpu 信息被忽略，导致不公平。

2. 硬件同步原语

1) 列出两种硬件同步原语，并给出他们在处理器上的实现

Load-Linked and Store-Conditional, LL/SC 指令。LL 指令从内存中读取一个字，并记录内存地址，将 CPU 中的一个特殊寄存器置 1；SC 指令根据该特殊寄存器的值检查是否为原子操作，若是则更新新值到内存中，并返回 1（置源寄存器为 1），否则不对内存进行操作，返回 0（置源寄存器为 0）。MIPS、ARM、PowerPC 实现了 LL/SC 指令。

CompareAndSwap, CAS 指令。CAS 指令将内存位置的内容与给定值进行比较，只有相同时才会将内存位置的内容修改为新的给定值。X86 架构的指令集，IA64、以及 Sparc 也实现了 CAS 指令。通常将 CAS 用于同步的方式是从地址 V 读取值 A ，执行多步计算来获得新值 B ，然后使用 CAS 将 V 的值从 A 改为 B 。如果 V 处的值尚未同时更改，则 CAS 操作成功。

TestAndSet, TAS。一个 TAS 指令包括两个子步骤：把给定的内存地址设置为 1，然后返回之前的旧值。在指令执行期间不会被其他处理器打断。TAS 指令的底层可通过 CAS 的逻辑实现。

2) 分析各种同步原语的优劣

LL/SC 的关键步在 SC 的写。如果在 LL 与 SC 之间发生中断等例外，SC 就强制失败，这导致 SC 的执行成功率较低，LL/SC 实现的锁执行开销很大。

相比于 LL/SC，CAS 的硬件设计更加复杂。以 x86 为例，指令集中通过 cmpxchg 指令来实现对内存位置的读取、比较和改写。然而，该指令并不是原子指令。于是，存在 A-B-A 问题：cmpxchg 在取回内存值 A 后，可能会被挂起；另一个处理器获取内存值 A ，通过 cmpxchg 指令将其修改为 B ；再有一个处理器获取内存值 B ，通过 cmpxchg 指令将其修改为 A ；随后被挂起的处理器重新执行 cmpxchg，发现内存值还是 A ，便会误以为挂起期间没有其他处理器访问该内存地址，继续执行修改。这种问题在仅仅依赖值的结果上，cas 不会出现问题，但是如果问题严格依赖值每一次的变化，就有可能出现故障。

举个不太恰当的例子：

ATM 机取钱，账户 A 余额 100，取出 50。此时如果为保障通信，并发多个线程使用 cas 指令进行 cmpxchg 100, 50。理论上，应该只有一个线程成功，其他线程判定失败退出。但有可能在线程 1 执行结束前被挂起，其后的线程 2 成功执行，余额已经被修改为 50。若恰好有人向 A 账户转账 50，余额被成功修改为 100。此时线程 1 继续执行，cmpxchg 也会判定成功执行修改，于是余额又被修改为 50，从而出错。

为避免 ABA 问题，一个好用的方法是将 cmpxchg 指令增加为 128 位，并用多出来的空间记录时间戳。

另外，由于 cmpxchg 指令并非原子指令，在访问并修改内存值的时候，可能有其他处理器也对该地址进行操作。为避免这种情况，通常使用 lock cmpxchg 来锁死总线。当冲突很频繁时，每一次 cas 操作都会发出广播通知其他处理器，并锁定总线，会引发缓冲一致性流量风暴，影响程序性能。

TAS 的关键在于无论是否能获取锁，都会对共享内存进行一次写。当使用 TAS 实现 TASLock 锁，它的特点是自旋时，每次尝试获取锁时，底层还是使用 CAS 操作。会遇到与 CAS 相似的问题。

3) 用各种同步原语实现公平的自旋锁

LL/SC 的公平自旋锁:

@function

_llsclock:

la r1, sem //加载锁地址

la r8, number //加载数字地址, r8 寄存器用来传参

call acquire_number //调用面包师算法, 给当前 core 分配一个比当前所有数字都大的数字
用来排号

sw x0, 4*core_id(number) //存放数字地址, n 个处理器共有 n 个地址

TryAgain:

ll r2, 0x0(r1)

bnez r2, TryAgain

call compare //调用另外的比较函数, 当 number 数组中最小的非 0 值等于 4*core_id(number)

中的值时, 就继续执行, 否则跳转到 TryAgain

li r2, 1

sc r2, 0x0(r1)

beqz r2, TryAgain

nop

@function

_llscunlock:

la r1, sem

sw r0, 4*core_id(number)

sw r0, 0x0(r1)

CAS 的公平自旋锁: //为方便起见, 定义指令 CAS reg1, reg2, Mem reg1 为旧值, reg2 为新值, Mem 为内存地址, 若成功执行就置 reg1 为 1, 否则为 0。初始(sem)=(number)=0

@function

_caslock:

la r1, sem

Acquire_number: //原子读取 number, 自己的号码为 number 记录在 r4 中, 然后 number+=1

la r3, number

add r4, r3, 1

cas r3, r4, 0x0(number)

beqz r3, Acquire_number

add r5, r4, 1 //自增 1

TryAgain:

cas r4, r4, 0x0(r1) //如果锁的值等于自己的 number, 说明轮到自己

beqz r4, TryAgain //若失败, 说明锁的值不等于自己的 number, 未轮到自己, 就自旋

sub r4, r5, 1

@function

_casunlock:

la r0, sem

sw r5, 0x0(r1) //释放时, 将锁的值+1