RISC-V 中国峰会·第六天·本直播间是 PLCT RISC-V Day @ Shanghai 分会场平头哥/DILIGENT分会场请移步 b/23228242 · Chisel 社区大会/CCC2021快去 b/22275404

## 我们仍未知道那些年立过的 FLAG 数量

—— PLCT 2021 Roadmap 回顾

Flag Master: lazyparser / 吴伟

lazyparser@gmail.com / wuwei2016@iscas.ac.cn

## 这不是一次严肃的技术报告

## 这不是一次严肃的技术报告

# 相反, 它很不严肃

## 这不是一次严肃的技术报告

## 相反,它<u>很不严肃</u>

请坐和放宽

我, PLCT, 准备了四个大新闻

我, PLCT, 准备了四个大新闻

你没看到?

我, PLCT, 准备了四个大新闻

你没看到?没错,你没错过



## 准备了四个大新闻

,你没错过:**我们没赶上** 

## 虽然没赶上第一届 RISC-V 峰会, 但是今年搞定 我觉得还是有希望的(∫►)

- ETS:RISC-V 生态进展跟踪系统
- PTS:RISC-V 性能跟踪系统
- RISC-V CI Lab @ Nanjing
- 全家桶计划
- Tarsier Project (这个没打算赶在峰会的时候完成)
- OpenJDK for RV32GC
- ChromiumOS for RV64GC
- Firefox/Spidermonkey for RV64GC
- DartVM for RV64GC
- ...Other in PLCT Roadmap 2021

## ETS: RISC-V 生态进展跟踪系统

- 是个 gh/riscv/riscv-software-list 的增强版本
- 软件的具体的版本 x 具体的 RISC-V 的特性 x 具体的测试集的结果
- 每个月更新一次
- 数据使用人类可读的文本格式保存
- 提供一个网站/网页可以进行动态的查询和搜索

当前进展: 开发人员逐一手工测试中, 还没到自动化和Demo的阶段

## PTS:RISC-V 性能跟踪系统

- ★ 从2021年1月份就在 RISC-V 国际基金会(RVI)中进行了提议
   没人理我
- 平头哥积极的响应, 并开始将 Kernel 的硬件CI转移到PTS中
- 首先建立了面向开发人员的 CI 系统(ci.rvperf.org)
- 自动化的性能跟踪尚未建立

预计:8月1日之前上线对V8的自动化跟踪, 在哪吒/D1开发板上

## RISC-V CI Lab @ Nanjing

● 建立一个巨大的 RISC-V Testing Farm 给开源社区使用

# The Build Farm behind PTS (or the RISC-V CI Lab in Nanjing)

This is only a preliminarily work. Not public until June 22, 2021

Builder: Wei Wu <wuwei2016@iscas.ac.cn>

## PTS: Speed dashboard for the RISC-V ecosystem

- Tracking all mainstream toolchains, runtimes, compute libraries on all RISC-V devices that available to PLCT lab
- Tracking
  - GCC, LLVM, V8, OpenJDK, Spidermonkey, Golang, DartVM
  - o OpenBLAS, etc.
- Using
  - SPEC CPU 2017/2006/2000, SPECjvm98, Kraken/Octane/SunSpider, Linpack, etc.
- Running on
  - Hifive Unleashed, Hifive Unmatched
  - Allwinner SBC
  - StarFive/BeagleV SBC
  - o RVBoards, Open Board, etc.

Ref: <a href="https://github.com/riscv/riscv-code-speed-optimization/blob/main/projects/infrastructure-for-perf-tracking.adoc">https://github.com/riscv/riscv-code-speed-optimization/blob/main/projects/infrastructure-for-perf-tracking.adoc</a>

## So what's the relationship among these labs and projects?

#### PLCT Lab

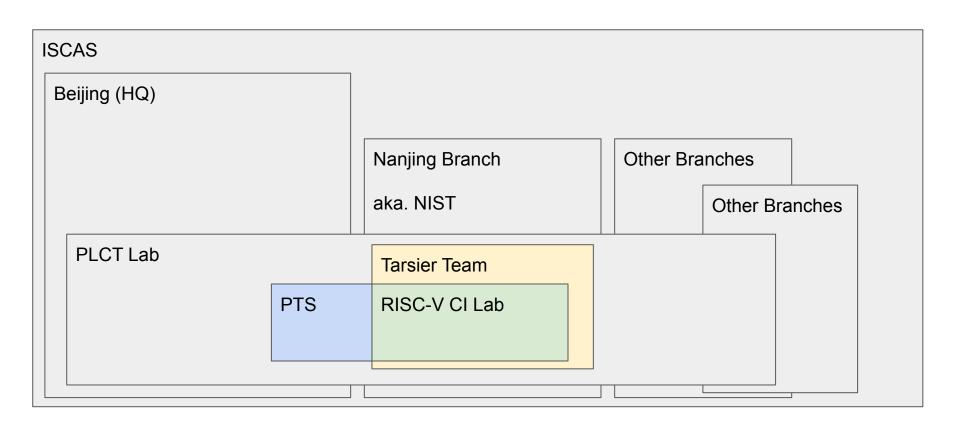
- An engineering team focusing on compilers, simulators, runtimes.
- Working on RISC-V since 2019.

#### Tarsier Project / Tarsier Team

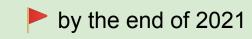
- Let RISC-V become the Tier-1 platform for all important open source projects.
- Hatched from PLCT Lab. Under the guidance of PLCT Lab.
- o Responsible for whole system (linux distribution) optimizing on RISC-V.

### PTS: Performance Tracking System

- A long term project being developed by PLCT Lab → will be maintained by Tarsier Team.
- CI Lab @ Nanjing
  - Sub project of PTS. Maintaining all the physical boards and test devices used by PTS.
- NIST: Nanjing Institute of Software Technology
  - Nanjing branch of ISCAS. It hosts the CI Lab.



## So basically, PLCT Lab = Toolchain & Runtime, Tarsier Team = Linux Distribution



Fedora		Debian/Ubuntu		ArchL	inux	Gentoo		FreeBSD		OpenBSD	
C/C++/Fortran/Rust GNU GCC, Clang/LLVM		Java OpenJDK	JavaScript V8, Spidermonkey, JSC				WebAssembly TBD		Dart, Go, C#, etc. TBD		
ci.rvperf.org CI for developers		OBS/Koji OS Packaging					PTS / rvperf.org Tracking Perf for Improving				
Cloud Build Bots ≥ 2000 vCores (x86)					RISC-V CI Lab ≥1000 RISC-V boards*						
128 * x86-xeon-16c-64g-4t (w/ a few 52c-96g-32t)					Unmatched * 100, Allwinner D1 Board * 500, BeagleV * 300, Open Board TBD Unleashed * 5 (thanks StarFive!)						

Tarsier Team PLCT Lab

### What's the RISC-V CI Lab look like (2021-March) ~400m2





### The status of PTS

- Cl is ready. Perf Data Delayed
  - The delivery of all the products we ordered has been delayed. :(
- Hopefully we will get the first 100 boards before May 31, 2021.
- So we built the cross-build service (CI) first: <a href="https://ci.rvpref.org">https://ci.rvpref.org</a>
  - Builds all the branches of PLCT Lab on daily basis
  - The Basic CI will be superseded by CI Lab

## Sharing with/Donating to RVI (Testing TG? Or Software SC?)

- Sharing cloud build bots is kinda trivial all is sharable
  - Most buildbots are located in US and Europe
  - Give root access to RVI
- Both the CI resource are open to all open source projects
  - e.g. nodejs, dynamoRIO, gentoo, OpenBLAS, etc.
  - Both passive and active CI are OK. Using Github/GitLab/Phabricator webhooks
- The PTS itself is intended to be managed under a TG under Code-Opt SIG
  - More than half amount of physical boards will be shared with RVI and FOSS communities.
  - We can also ship a few boards to the developers/labs directly if necessary.

## 全家桶计划:让用户可以测试所有指令集扩展的组合

- 如果一个客户想要尝试下不同的指令集扩展组合的效果和利弊,现在他需要怎么做?
  - 例如, 要不要加 B 扩展?加 P 扩展还是 V 扩展?
- 源代码 → 编译器 → 模拟器 → FPGA
- 特权级 → Boot/Hyper/Kernel → 模拟器 → FPGA

当前状态: QEMU 有了公开的分支正在努力; GCC 也正在努力中

## **Tarsier Team**

愿景、使命、路线图

吴伟 2021-03-21

## 愿景和使命定位

让RISC-V成为所有主流开源软件的Tier-1平台。

### 关键问题及路径

(红色是属于Tarsier小队范围;蓝色是PLCT Lab 负责范围;绿色是未来新的优化团队的负责范围)

- 大量关键开源软件尚未支持RISC-V平台(e.g. Chromium、Firefox)
  - 游说开源社区获取支持
  - 作为 Committer 贡献初始 Patch Set (编译器/模拟器/虚拟机由PLCT实验室负责开发)
- 已支持RISC-V的开源软件社区RISC-V仅作为 Tier-3 平台支持(e.g. V8)
  - 持续跟踪维护, 作为测试员(QA)、维护者(maintainer)
  - 捐赠硬件测试环境及CI服务, 让上游社区具备将RISC-V作为Tier-1的软硬件基础
- RISC-V平台的性能还不能跟 x86-64 持平;扩展指令集规范进展偏慢
  - 持续为多个性能关键开源软件提供性能改进
  - 建立广泛且量化的性能跟踪系 统,为RISC-V开源软件生态提供性能回退的自动告警
  - 积极使用B/K/P/V等扩展指令进行加速

### 战略规划及长期目标

- 长期/2025-12-31:
  - 提供一个超全面的、reproducible的开源软件二进制包仓库。
  - 支持所有主流的ISA组合, 包含 RV64GC[V,K,B,P,Z\*]\*。
  - 支持全系统持续性能优化。
- 中期/2023-12-31:
  - 提供面向RV64GC[BK]的主流Unix/Linux发行版CI服务, 包含 Fedora、Debian/Ubuntu、ArchLinux、Gentoo、FreeBSD。
  - 提供公开免费的性能跟踪服务(加强版PTS)。

### 短期及近期目标(Deliverables)

#### ● 短期/2022-3-31:

○ 提供一个滚动更新的Linux发行版(TarsierOS), 使用 PLCT Lab 的全家桶工具套装(工具 链、模拟器、基础库), 提供 RV64GCVKPB 版 Linux (Fedora 和 Debian/Ubuntu)

#### ● 近期/2021-6-30:

- 搭建起来一套基础构建、测试、测评服务,用 PLCT Lab 维护的工具链(GNU Toolchain、Clang/LLVM)来构建正在开发中的 V8、OpenJDK、OpenCV、Firefox 等组件;
- 跟踪 RV64GC[V,K,B,P,Z\*]\* 的性能改进。

## One More Flag:两千台 RISC-V 笔记本计划

(目前还没开始具体的硬件制造)

- Firefox 今年要起来
- ChromiumOS 移植要启动,跟 Android SIG 合作,跟平头哥一起推上游
- 逐步填坑

## 来不及一一列举了:我们招聘全职、兼职、实习生!

https://plctlab.github.io/PLCT-Roadmap-2021.html