

2. Der *ParaNut*-Prozessor

"Parallel and more than just another CPU core"

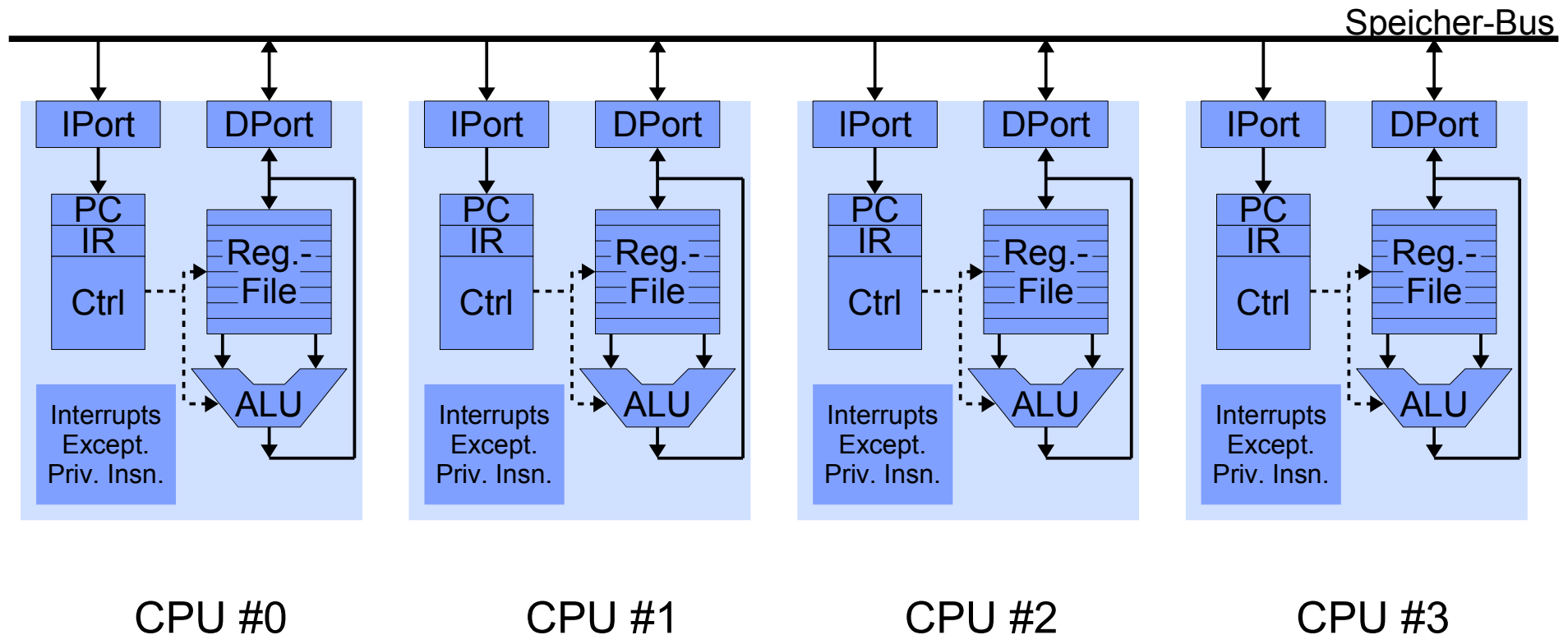
- **Neuer, konfigurierbarer Prozessor**
- **Parallelität** auf Daten- (SIMD) und Thread-Ebene
 - neues Konzept mit guter Hochsprachen-Unterstützung
- **Hohe Skalierbarkeit** mit *einer* Architektur
 - je nach Konfiguration: klein oder schnell
- **Open Source**
- **Praxistauglichkeit** durch Orientierung an existierender Befehlssatzarchitektur
 - ***OpenRISC 1000*** (auch möglich: MIPS, SPARC, ARM, ...)
 - Toolkette: ***GCC***
 - Betriebsumgebung: ***newlib, Linux***

Motivation für das Projekt

- **Bedarf** an skalierbarem, parallelem Soft-Core-Prozessor (z. B. im *Triokulus*-Projekt ...)
 - *LEON*, *OpenSPARC*: hoher Flächenbedarf
 - *Microblaze*, *OpenRISC*: keine/unzureichende Multi-Core-Unterstützung
- **Praxiseinsatz** von FPGA-basierten Ein-Chip-Systemen
 - technisch oft sinnvoll, aber Lizenzkosten für proprietäre Soft-Core-Prozessoren schrecken ab
- **Einsatz in der Lehre**
 - FPGA-Entwicklung, Compiler, Betriebssysteme, HW/SW-Codesign
- **Reputation** der HSA durch Open-Source-Projekt

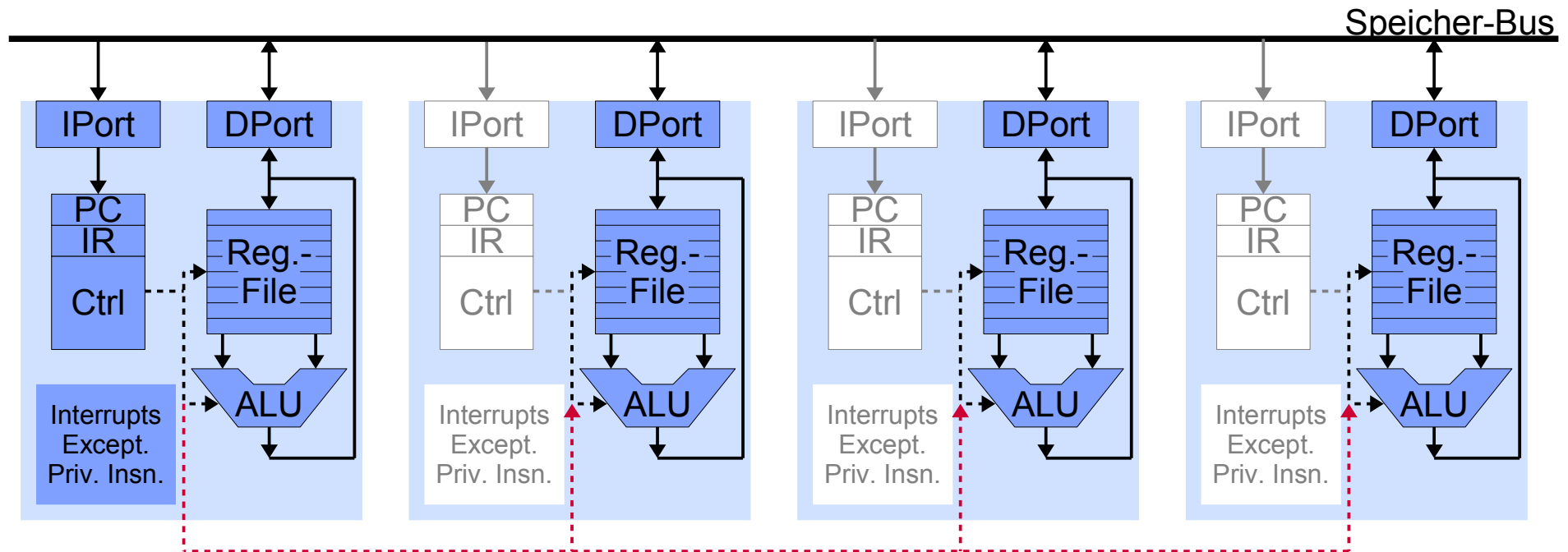
Grundidee

- Was passiert, wenn man bei einem Multi-Core die Steuerung zusammenschaltet?



Grundidee

- Was passiert, wenn man bei einem Multi-Core die Steuerung zusammenschaltet?



- **Hardware:** Entspricht Vektor-(SIMD-)Prozessor
- **Software:** Verhalten wie Multi-Core außer bei *bedingten Sprüngen*

Vektorisierung in Hochsprache

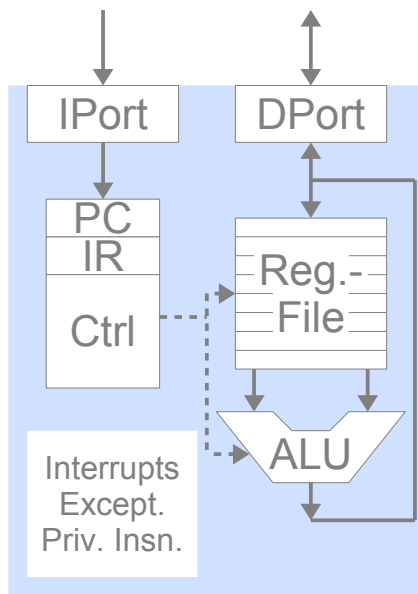
- Viele andere SIMD-Erweiterungen (*MMX*, *SSEn*) sind nur in **Assembler** sinnvoll nutzbar
 - Spezialbefehle (z.B. "add with saturation") nicht von Compiler nutzbar
 - fehlende Flexibilität (z.B. bei Speicherzugriffen) schränkt Nutzung ein
- **ParaNut: Hochsprache**, ähnlich Multi-Threading

```
int a[1000], b[1000], s[1000];
int n, id;
...

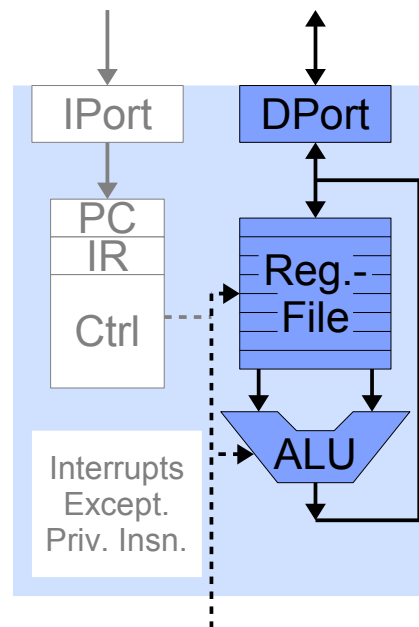
id = pn_begin_linked (4); // returns CPU id (0..3)
for (n = 0; n < 1000; n += 4)
    s[n + id] = a[n + id] + b[n + id];
pn_end_linked ();
```

Modi und Ausbaustufen (*Capabilities*)

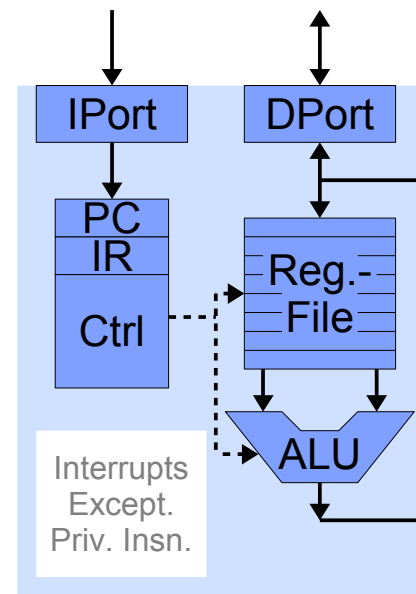
Mode 0
(Inactive)



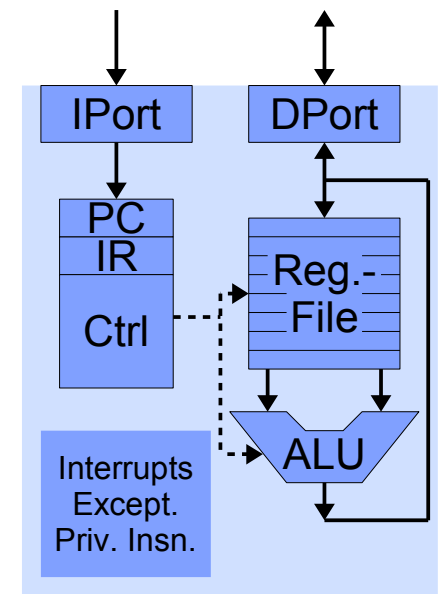
Mode 1
(Linked / Vector)



Mode 2
(Thread)

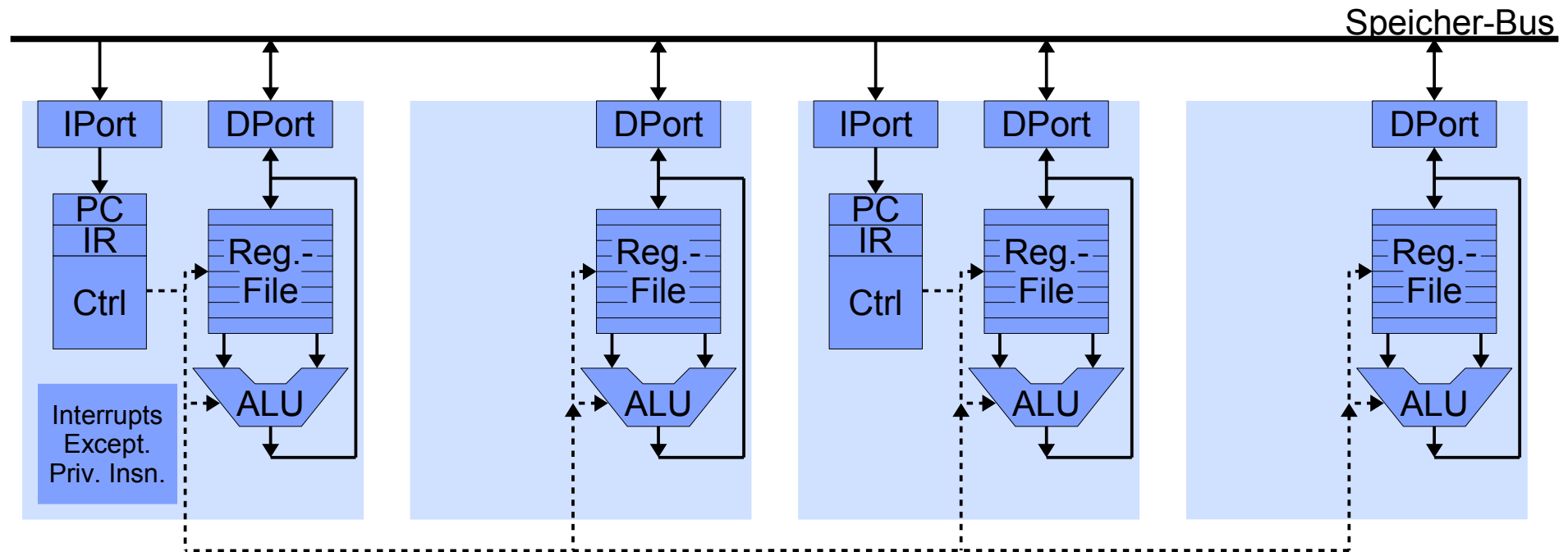


Mode 3
(Full)



- Je nach Bedarf müssen nicht alle Modi unterstützt werden.
- **Capability N** : Alle Modi $\leq N$ werden unterstützt

Beispiel: *ParaNut* für 2 Threads und 4-fach-Vektorisierung



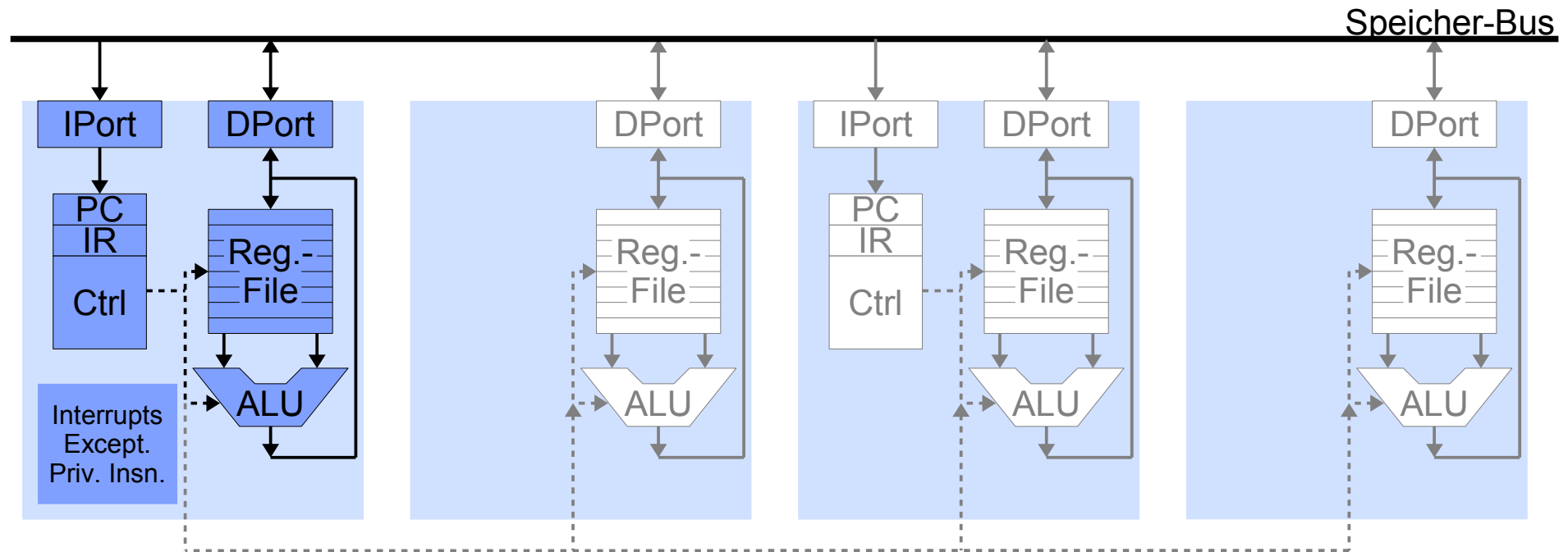
Capability: 3

1

2

1

Ein Thread, keine Vektorisierung



Capability: 3

1

2

1

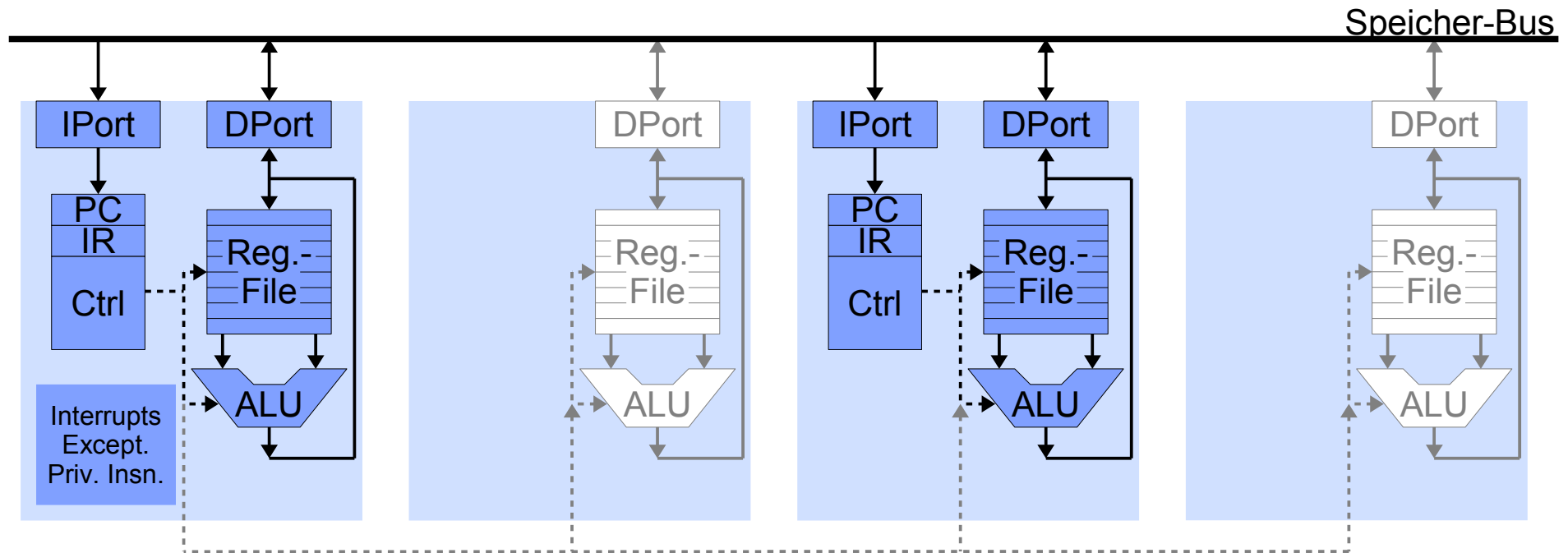
Mode: 3

0

0

0

Zwei Threads



Capability: 3

1

2

1

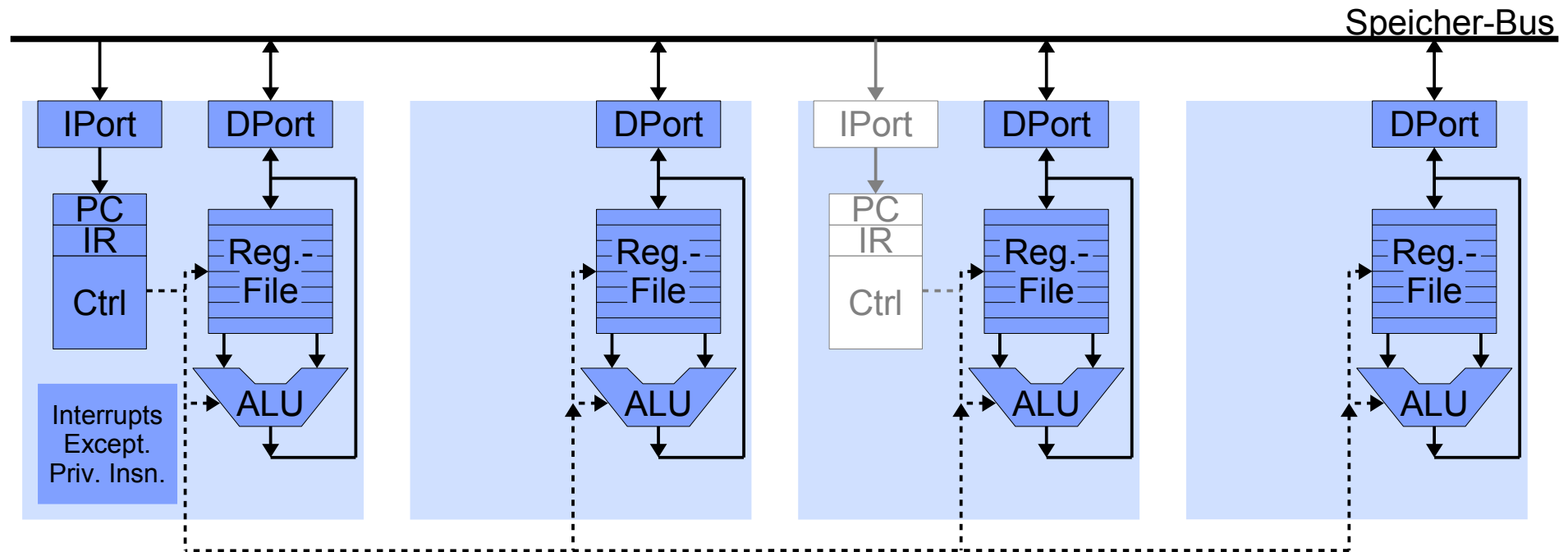
Mode: 3

0

2

0

4-fach-Vektorrechner



Capability: 3

1

2

1

Mode: 3

1

1

1

Stand des Projektes

- **Top-Down-Entwurf mit SystemC**
 - **Referenz-Handbuch: "lebendes Dokument"**
 - **Stand der Implementierung:**
 - **Simulations-Framework**
 - lädt ELF-Dateien und simuliert System
 - **Speicher-Modul (auf RT-Ebene)**
 - beinhaltet u.a. Cache & Synchronisationsmechanismen
 - hohe Effizienz (z.B. bei Vektor-Zugriffen) durch Banking und gespiegelte Tags
 - **Grundmodell des Prozessors (Verhaltens-Ebene, taktgenau)**
 - *OpenRISC*-Basisbefehlssatz (*ParaNut*-Erweiterungen in Arbeit)
- > Erste C-Programme erfolgreich compiliert und im Simulator ausgeführt, aber noch viel zu tun ...**

Nächste Schritte

- **Komplettierung des SystemC-Modells**
- **Implementierung in VHDL, Test auf realer Hardware**
- **Software-Bibliotheken**
 - *libparanut*: Support-Bibliothek (Modi steuern, Synchronisations-Primitive, ...)
 - *Pthreads* & *OpenMP*
 - Anpassung des (OpenRISC-)Linux-Kernels
- **Hardware-Erweiterungen (z.B. MMU)**

Teilaspekte können von Studenten (Projektarbeiten, Abschlussarbeiten) bearbeitet werden!