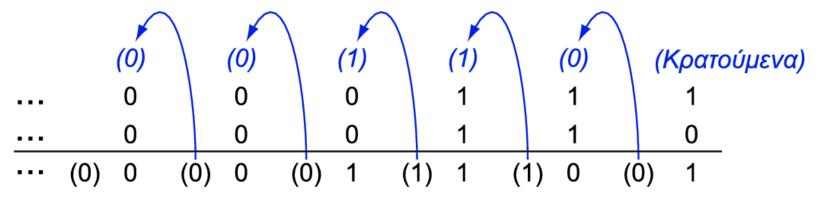
Αριθμητική για υπολογιστές

- Λειτουργίες (πράξεις) σε ακεραίους
 - Πρόσθεση και αφαίρεση
 - Πολλαπλασιασμός και διαίρεση
 - Χειρισμός της υπερχείλισης
- Πραγματικοί αριθμοί κινητής υποδιαστολής (floating-point)
 - Αναπαράσταση και λειτουργίες (πράξεις)

Ακέραια πρόσθεση

Παράδειγμα: 7 + 6



- Υπερχείλιση (overflow) αν το αποτέλεσμα είναι εκτός του εύρους των τιμών
 - Πρόσθεση ετερόσημων τελεστέων, όχι υπερχείλιση
 - Πρόσθεση θετικών τελεστέων
 - Υπερχείλιση αν το πρόσημο του αποτελέσματος είναι 1
 - Πρόσθεση αρνητικών τελεστέων
 - Υπερχείλιση αν το πρόσημο του αποτελέσματος είναι 0

Ακέραια αφαίρεση

- Πρόσθεση του αντιθέτου του δεύτερου τελεστέου
- Παράδειγμα: 7 6 = 7 + (–6)

```
+7: 0000 0000 ... 0000 0111
```

<u>-6</u>: <u>1111 1111 ... 1111 1010</u> +1: <u>0000 0000 ... 0000 0001</u>

- Υπερχείλιση αν το αποτέλεσμα είναι εκτός του εύρους των τιμών
 - Αφαίρεση δύο θετικών ή δύο αρνητικών, όχι υπερχείλιση
 - Αφαίρεση θετικού από αρνητικό τελεστέο
 - Υπερχείλιση αν το πρόσημο του αποτελέσματος είναι 0
 - Αφαίρεση αρνητικού από θετικό τελεστέο
 - Υπερχείλιση αν το πρόσημο του αποτελέσματος είναι 1

Χειρισμός της υπερχείλισης

- Μερικές γλώσσες (π.χ., C) αγνοούν την υπερχείλιση
 - Χρησιμοποιούν τις εντολές του MIPS addu, addui, subu
- Άλλες γλώσσες (π.χ., Ada, Fortran) απαιτούν τη δημιουργία μιας εξαίρεσης
 - Χρησιμοποιούν τις εντολές του MIPS add, addi, sub
 - Στην υπερχείλιση, καλείται ο χειριστής εξαιρέσεων
 - Αποθήκευση του PC στο μετρητή προγράμματος εξαιρέσεων (exception program counter – EPC)
 - Άλμα στην προκαθορισμένη διεύθυνση του χειριστή
 - Η εντολή mfc0 (move from coprocessor reg) μπορεί να ανακτήσει την τιμή του EPC, για να γίνει επιστροφή μετά τη διορθωτική ενέργεια

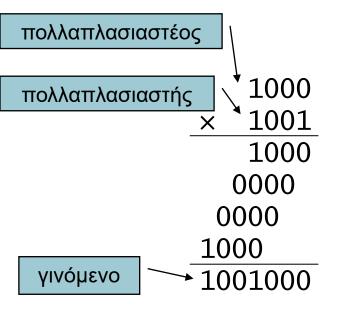
Αριθμητική για πολυμέσα

- Η επεξεργασία γραφικών και πολυμέσων επενεργεί σε διανύσματα των 8 και 16 bit
 - Χρήση ενός αθροιστή των 64 bit, με διαμερισμένη αλυσίδα κρατουμένων
 - Επενεργεί σε διανύσματα 8×8 bit, 4×16 bit, ή 2×32 bit
 - SIMD (single-instruction, multiple-data)
- Λειτουργίες «κορεσμού» (saturation)
 - Σε υπερχείλιση, το αποτέλεσμα είναι η μεγαλύτερη τιμή που μπορεί να αναπαρασταθεί
 - σύγκριση με την αριθμητική υπολοίπου (modulo arithmetic)
 σε συμπλήρωμα ως προς 2
 - π.χ., «ψαλιδισμός» (clipping) στην επεξεργασία ήχου, «κορεσμός» στην επεξεργασία βίντεο

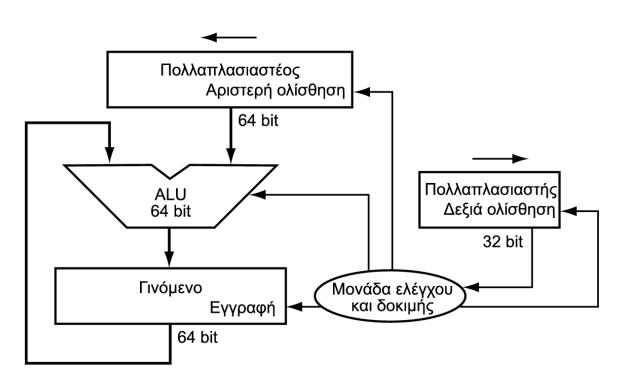


Πολλαπλασιασμός

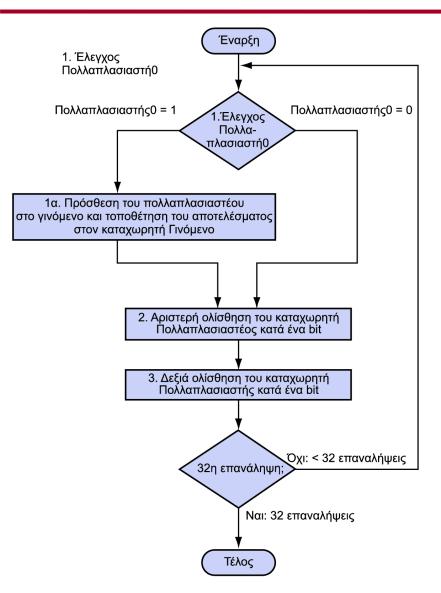
Εεκινάμε με τον πολ/σμό μεγάλου μήκους

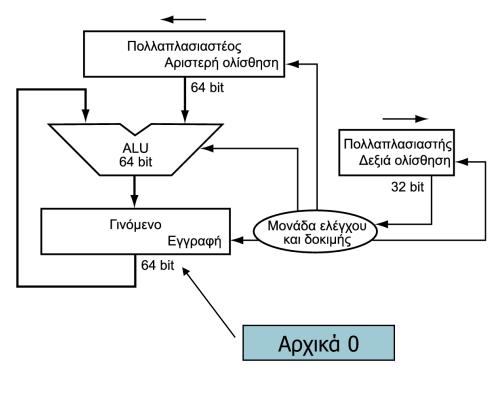


Το μήκος του γινομένου είναι το άθροισμα των μηκών των τελεστέων



Υλικό πολλαπλασιασμού

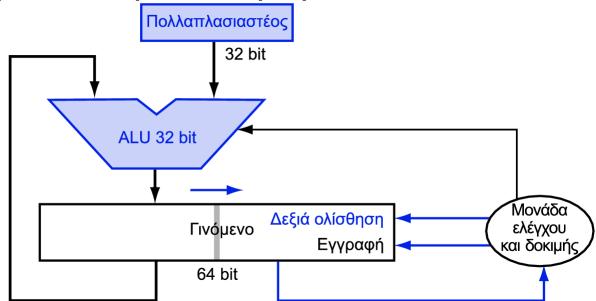






Βελτιστοποιημένος πολλαπλασιαστής

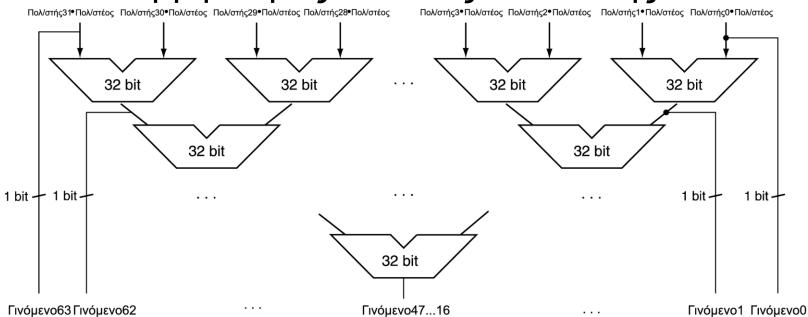
Εκτέλεση βημάτων παράλληλα: πρόσθεση/ολίσθηση



- Ένας κύκλος ανά πρόσθεση μερικού γινομένου
 - Είναι εντάξει, αν η συχνότητα εμφάνισης του πολλαπλασιασμού είναι χαμηλή

Ταχύτερος πολλαπλασιαστής

- Χρησιμοποιεί πολλούς αθροιστές
 - Συμβιβασμός κόστους/απόδοσης



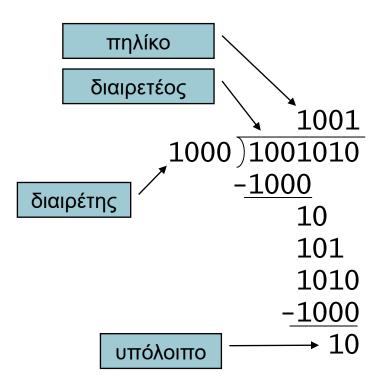
- Μπορεί να υλοποιηθεί με διοχέτευση (pipeline)
 - Πολλοί πολλαπλασιασμοί εκτελούνται παράλληλα

Πολλαπλασιασμός στον MIPS

- Δύο καταχωρητές των 32 bit για το γινόμενο
 - ΗΙ: τα περισσότερο σημαντικά 32 bit
 - LO: τα λιγότερο σημαντικά 32 bit
- Εντολές
 - mult rs, rt / multu rs, rt
 - γινόμενο των 64 bit στους HI/LO
 - mfhi rd / mflo rd
 - Μεταφορά από (move from) του HI/LO στον rd
 - Μπορούμε να ελέγξουμε τη τιμή του ΗΙ για να δούμε αν το γινόμενο ξεπερνά τα 32 bit
 - mul rd, rs, rt
 - Τα λιγότερο σημαντικά 32 bit του γινομένου -> rd



Διαίρεση

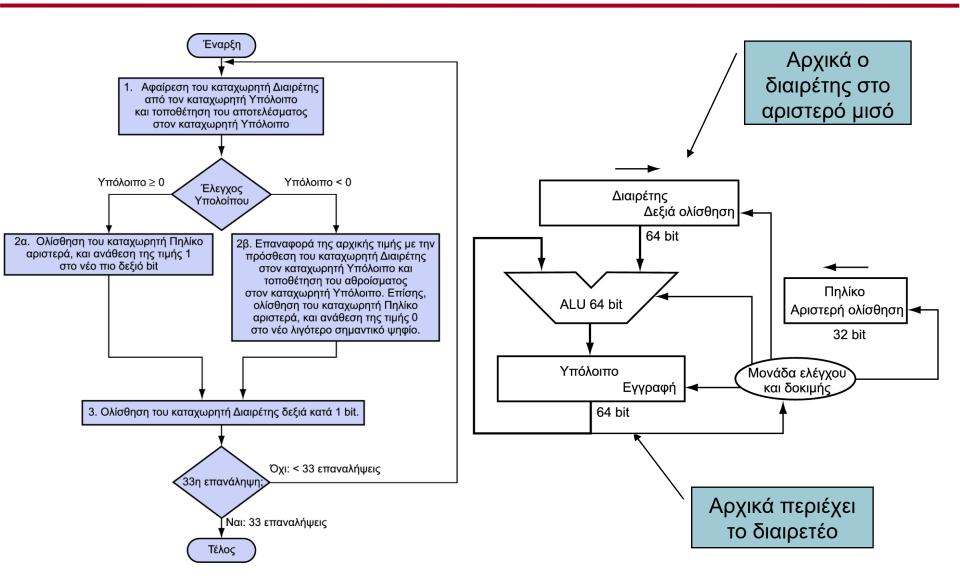


τελεστέοι των *n* bit δίνουν πηλίκο και υπόλοιπο των *n* bit

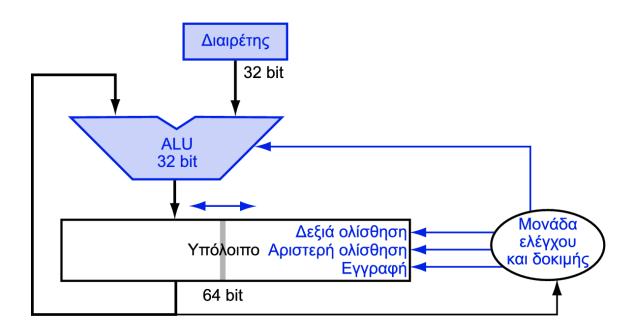
- Ελεγχος για μηδενικό διαιρέτη
- Διαίρεση μεγάλου μήκους
 - Αν διαιρέτης ≤ από τα bit του διαιρετέου
 - 1 bit στο πηλίκο, αφαίρεση
 - Αλλιώς
 - 0 bit στο πηλίκο, κατέβασμα του επόμενου bit του διαιρετέου
- Διαίρεση με επαναφορά (restoring division)
 - Κάνε την αφαίρεση και αν το υπόλοιπο γίνει < 0, πρόσθεσε πίσω το διαιρέτη
 - Προσημασμένη διαίρεση
 - Κάνε τη διαίρεση με τις απόλυτες τιμές
 - Ρύθμισε το πρόσημο του πηλίκου και του υπολοίπου όπως απαιτείται



Υλικό διαίρεσης



Βελτιστοποιημένος διαιρέτης



- Ένας κύκλος για κάθε αφαίρεση μερικού υπολοίπου
- Μοιάζει πολύ με πολλαπλασιαστή!
 - Το ίδιο υλικό μπορεί να χρησιμοποιηθεί και για τις δύο πράξεις

Ταχύτερη διαίρεση

- Δεν μπορεί να χρησιμοποιηθεί παράλληλο υλικό όπως στον πολλαπλασιαστή
 - Η αφαίρεση εκτελείται υπό συνθήκη, ανάλογα με το πρόσημο του υπολοίπου
- Ταχύτεροι διαιρέτες (π.χ. διαίρεση SRT)
 δημιουργούν πολλά bit του πηλίκου σε κάθε βήμα
 - Και πάλι απαιτούνται πολλά βήματα

Διαίρεση στο MIPS

- Χρήση των καταχωρητών ΗΙ/LΟ για το αποτέλεσμα
 - HI: υπόλοιπο 32 bit
 - LO: πηλίκο 32 bit
- Εντολές
 - div rs, rt / divu rs, rt
 - Όχι έλεγχος για υπερχείλιση ή διαίρεση με το 0
 - Το λογισμικό πρέπει να εκτελεί τους ελέγχους αν αυτό απαιτείται
 - Χρήση των mfhi, mflo για προσπέλαση του αποτελέσματος

Κινητή υποδιαστολή

- Αναπαράσταση για μη ακεραίους αριθμούς
 - Περιλαμβάνει και πολύ μικρούς και πολύ μεγάλους αριθμούς
- Όπως η επιστημονική σημειογραφία (scientific notation)
 - -2.34 × 10⁵⁶ κανονικοποιημένος
 - +0.002 × 10⁻⁴ μη κανονικοποιημένος
 - \bullet +987.02 × 10⁹
- Σε δυαδικό
 - \bullet ±1. $xxxxxxxx_2 \times 2^{yyyy}$
- Οι τύποι float και double της C



Πρότυπο κινητής υποδιαστολής

- Ορίζεται από το IEEE Std 754-1985
- Αναπτύχθηκε ως λύση στην απόκλιση των αναπαραστάσεων
 - Ζητήματα φορητότητας (portability) για τον κώδικα επιστημονικών εφαρμογών
- Πλέον είναι σχεδόν οικουμενικά αποδεκτό
- Δύο αναπαραστάσεις κινητής υποδιαστολής (floating point)
 - Απλή ακρίβεια single precision (32 bit)
 - Διπλή ακρίβεια double precision (64 bit)



Μορφή κινητής υποδιαστολής ΙΕΕΕ

single: 8 bits single: 23 bits double: 11 bits double: 52 bits

S Εκθέτης Κλάσμα

$$x = (-1)^{S} \times (1 + K\lambda \acute{\alpha} \sigma \mu \alpha) \times 2^{(E\kappa\theta\acute{\epsilon}\tau\eta\varsigma - \Pi\acute{\alpha}\lambda\omega\sigma\eta)}$$

- Εκθέτης (exponent) Κλάσμα (fraction)
- S: bit προσήμου (0 \Rightarrow μη αρνητικός, 1 \Rightarrow αρνητικός)
- Κανονικοποίηση του σημαντικού (significand):
 1.0 ≤ |significand| < 2.0
 - Έχει πάντα ένα αρχικό bit 1 πριν την υποδιαστολή, και συνεπώς δε χρειάζεται ρητή αναπαράστασή του («κρυμμένο» bit)
 - Το σημαντικό (significand) είναι το κλάσμα (fraction) μαζί με το κρυμμένο "1"
- Εκθέτης: αναπαράσταση «με υπέρβαση» (excess): πραγματικός εκθέτης + πόλωση (bias)
 - Εγγυάται ότι ο εκθέτης είναι απρόσημος
 - Απλή ακρίβεια: Πόλωση = 127 Διπλή ακρίβεια: Πόλωση = 1023



Εύρος απλής ακρίβειας

- Οι εκθέτες 00000000 και 11111111 δεσμεύονται
- Μικρότερη τιμή
 - Εκθέτης: 00000001
 ⇒ πραγματικός εκθέτης = 1 − 127 = −126
 - Κλάσμα: 000...00 ⇒ σημαντικό = 1.0
 - $\pm 1.0 \times 2^{-126} \approx \pm 1.2 \times 10^{-38}$
- Μεγαλύτερη τιμή
 - Εκθέτης: 11111110
 ⇒ πραγματικός εκθέτης = 254 − 127 = +127
 - Κλάσμα: 111...11 ⇒ σημαντικό ≈ 2.0
 - $\pm 2.0 \times 2^{+127} \approx \pm 3.4 \times 10^{+38}$



Εύρος διπλής ακρίβειας

- Οι εκθέτες 0000...00 και 1111...11 δεσμεύονται
- Μικρότερη τιμή
 - Εκθέτης: 0000000001
 ⇒ πραγματικός = 1 − 1023 = −1022
 - Κλάσμα: 000...00 ⇒ σημαντικό = 1.0
 - $= \pm 1.0 \times 2^{-1022} \approx \pm 2.2 \times 10^{-308}$
- Μεγαλύτερη τιμή
 - Εκθέτης: 11111111110
 ⇒ πραγματικός εκθέτης = 2046 − 1023 = +1023
 - Κλάσμα: 111...11 ⇒ σημαντικό ≈ 2.0
 - $\pm 2.0 \times 2^{+1023} \approx \pm 1.8 \times 10^{+308}$



Ακρίβεια κινητής υποδιαστολής

- Σχετική ακρίβεια
 - Όλα τα bit του κλάσματος είναι σημαντικά
 - Απλή: περίπου 2⁻²³
 - Ισοδύναμο με 23 × log₁₀2 ≈ 23 × 0.3 ≈ 6 δεκαδικά ψηφία ακρίβειας
 - Διπλή: περίπου 2⁻⁵²
 - Ισοδύναμο με 52 × log₁₀2 ≈ 52 × 0.3 ≈ 16 δεκαδικά ψηφία ακρίβειας

Παράδειγμα κινητής υποδιαστολής

- Αναπαράσταση του –0.75
 - $-0.75 = (-1)^1 \times 1.1_2 \times 2^{-1}$
 - S = 1
 - Κλάσμα = 1000...00₂
 - Εκθέτης = −1 + Πόλωση
 - Aπλή: $-1 + 127 = 126 = 011111110_2$
 - $\Delta \Pi \lambda \dot{\eta}$: -1 + 1023 = 1022 = 011111111110₂
- Απλή: 10111111101000...00
- Διπλή: 10111111111101000...00

Παράδειγμα κινητής υποδιαστολής

 Ποιος αριθμός αναπαρίσταται από τον απλής ακρίβειας κινητής υποδιαστολής αριθμό;

11000000101000...00

- S = 1
- Κλάσμα = 01000...00₂
- Eκθέτης = 10000001_2 = 129

$$x = (-1)^{1} \times (1 + 01_{2}) \times 2^{(129 - 127)}$$

$$= (-1) \times 1.25 \times 2^{2}$$

$$= -5.0$$

Μη κανονικοποιημένοι (denormals)

■ Εκθέτης = 000...0 ⇒ το «κρυμμένο» bit είναι 0

$$x = (-1)^{S} \times (0 + K\lambda \alpha \sigma \mu \alpha) \times 2^{-\Pi \delta \lambda \omega \sigma \eta}$$

- Μικρότεροι από τους κανονικοποιημένους
 - επιτρέπουν βαθμιαία ανεπάρκεια (gradual underflow), με μειούμενη ακρίβεια
- Denormal με κλάσμα = 000...0

$$x = (-1)^{S} \times (0+0) \times 2^{-\Pi \acute{o} \lambda \omega \sigma \eta} = \pm 0.0$$

Δύο αναπαραστάσεις του 0.0!



Άπειρα και όχι αριθμοί (NaN)

- Εκθέτης = 111...1, Κλάσμα = 000...0
 - ±Άπειρο
 - Μπορεί να χρησιμοποιηθεί σε επόμενους υπολογισμούς, για αποφυγή της ανάγκης του ελέγχου υπερχείλισης
- Εκθέτης = 111...1, Κλάσμα ≠ 000...0
 - Όχι αριθμός (Not-a-Number NaN)
 - Δείχνει ένα άκυρο ή απροσδιόριστο αποτέλεσμα
 π.χ., 0.0 / 0.0
 - Μπορεί να χρησιμοποιηθεί σε επόμενους υπολογισμούς



Πρόσθεση κινητής υποδιαστολής

- Ένα δεκαδικό παράδειγμα με 4 ψηφία
 - $-9.999 \times 10^{1} + 1.610 \times 10^{-1}$
- 1. Ευθυγράμμιση υποδιαστολών
 - Ολίσθηση αριθμού με το μικρότερο εκθέτη
 - \bullet 9.999 × 10¹ + 0.016 × 10¹
- 2. Πρόσθεση σημαντικών
 - $9.999 \times 10^{1} + 0.016 \times 10^{1} = 10.015 \times 10^{1}$
- 3. Κανονικοποίηση αποτελέσματος & έλεγχος υπερχείλισης/ανεπάρκειας
 - 1.0015×10^{2}
- 4. Στρογγυλοποίηση και επανακανονικοποιήση αν είναι απαραίτητο
 - 1.002×10^{2}



Πρόσθεση κινητής υποδιαστολής

- Τώρα ένα δυαδικό παράδειγμα με 4 ψηφία
 - $1.000_2 \times 2^{-1} + -1.110_2 \times 2^{-2} (0.5 + -0.4375)$
- 1. Ευθυγράμμιση υποδιαστολών
 - Ολίσθηση αριθμού με το μικρότερο εκθέτη
 - $1.000_2 \times 2^{-1} + -0.111_2 \times 2^{-1}$
- 2. Πρόσθεση σημαντικών
 - $1.000_2 \times 2^{-1} + -0.111_2 \times 2^{-1} = 0.001_2 \times 2^{-1}$
- 3. Κανονικοποίηση αποτελέσματος και έλεγχος υπερχείλισης/ανεπάρκειας
 - 1.000₂ × 2⁻⁴, χωρίς υπερχείλιση/ανεπάρκεια
- 4. Στρογγυλοποίηση και επανακανονικοποιήση αν είναι απαραίτητο
 - $1.000_2 \times 2^{-4}$ (καμία αλλαγή) = 0.0625

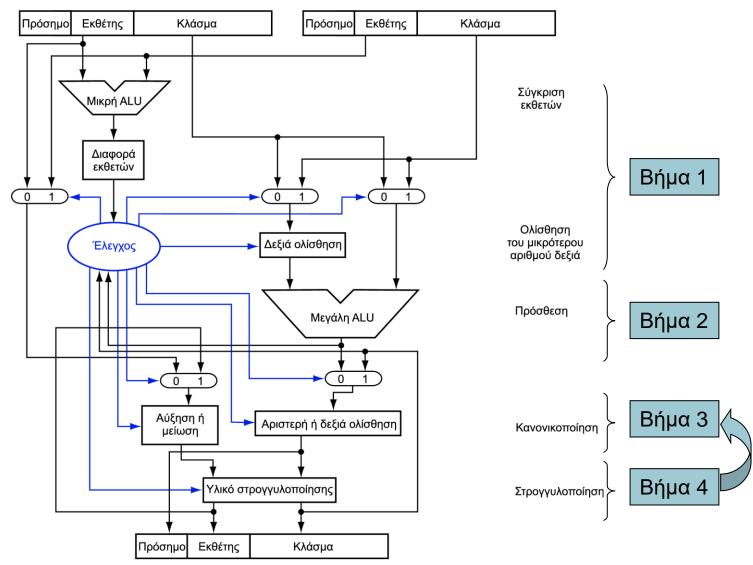


Υλικό αθροιστή κιν. υποδ.

- Πολύ πιο πολύπλοκο από του ακέραιου αθροιστή
- Για να γίνει σε έναν κύκλο πρέπει να έχει πολύ μεγάλη διάρκεια
 - Πολύ μεγαλύτερη από τις ακέραιες λειτουργίες
 - Το πιο αργό ρολόι θα επιβάρυνε όλες τις εντολές
- Ο αθροιστής κινητής υποδιαστολής συνήθως παίρνει πολλούς κύκλους
 - Μπορεί να υπολοποιηθεί με διοχέτευση



Υλικό αθροιστή κιν.υποδ.



Πολλαπλασιασμός κιν.υποδ.

- Ένα δεκαδικό παράδειγμα με 4 ψηφία
 - \bullet 1.110 × 10¹⁰ × 9.200 × 10⁻⁵
- 1. Πρόσθεση εκθετών
 - Για πολωμένους εκθέτες, αφαίρεση της πόλωσης από το άθροισμα
 - Nέος εκθέτης = 10 + −5 = 5
- 2. Πολλαπλασιασμός σημαντικών
 - $1.110 \times 9.200 = 10.212 \implies 10.212 \times 10^5$
- 3. Κανονικοποίηση αποτελέσματος & έλεγχος υπερχείλισης/ανεπάρκειας
 - 1.0212×10^6
- 4. Στρογγυλοποίηση και επανακανονικοποίηση αν είναι απαραίτητο
 - \bullet 1.021 × 10⁶
- 5. Καθορισμός του προσήμου του αποτελέσματος από τα πρόσημα των τελεστέων
 - $+1.021 \times 10^6$

Πολλαπλασιασμός κιν.υποδ.

- Τώρα ένα δυαδικό παράδειγμα με 4 ψηφία
 - $1.000_2 \times 2^{-1} \times -1.110_2 \times 2^{-2} (0.5 \times -0.4375)$
- 1. Πρόσθεση εκθετών
 - Χωρίς πόλωση: −1 + −2 = −3
 - Mε πόλωση: (-1 + 127) + (-2 + 127) = -3 + 254 127 = -3 + 127
- 2. Πολλαπλασιασμός σημαντικών
 - $1.000_2 \times 1.110_2 = 1.1102 \implies 1.110_2 \times 2^{-3}$
- 3. Κανονικοποίηση αποτελέσματος και έλεγχος υπερχείλισης/ανεπάρκειας
 - 1.110 $_2 \times 2^{-3}$ (καμία αλλαγή) χωρίς υπερχείλιση/ανεπάρκεια
- 4. Στρογγυλοποίηση και επανακανονικοποίηση αν είναι απαραίτητο
 - 1.110₂ × 2⁻³ (καμία αλλαγή)
- 5. Καθορισμός προσήμου: +ve x –ve ⇒ –ve
 - $-1.110_2 \times 2^{-3} = -0.21875$

Υλικό αριθμητικής κιν. υποδ.

- Ο πολλαπλασιαστής ΚΥ έχει παρόμοια πολυπλοκότητα με τον αθροιστή ΚΥ
 - Αλλά χρησιμοποιεί πολλαπλασιαστή για τα σημαντικά αντί για αθροιστή
- Το υλικό αριθμητικής κιν. υποδ. συνήθως εκτελεί
 - Πρόσθεση, αφαίρεση, πολλαπλασιασμό, διαίρεση, αντίστροφο, τετραγωνική ρίζα
 - Μετατροπή ΚΥ ↔ ακέραιο
- Οι λειτουργίες συνήθως διαρκούν πολλούς κύκλους
 - Μπορούν να υπολοποιηθούν με διοχέτευση



Εντολές ΚΥ στο MIPS

- Το υλικό ΚΥ είναι ο συνεπεξεργαστής (coprocessor) 1
 - Επιπρόσθετος επεξεργαστής που επεκτείνει την αρχιτεκτονική συνόλου εντολών
- Ξεχωριστοί καταχωρητές ΚΥ
 - 32 απλής ακρίβειας: \$f0, \$f1, ... \$f31
 - Ζευγάρια για διπλή ακρίβεια: \$f0/\$f1, \$f2/\$f3, ...
 - Η έκδοση 2 του συνόλου εντολών MIPS υποστηρίζει 32 x 64 bit καταχωρητές KY
- Εντολές ΚΥ επενεργούν μόνο σε καταχωρητές ΚΥ
 - Γενικά τα προγράμματα δεν εκτελούν ακέραιες πράξεις σε δεδομένα ΚΥ, ή αντίστροφα
 - Περισσότεροι καταχωρητές με ελάχιστη επίδραση στο μέγεθος του κώδικα
- Εντολές φόρτωσης και αποθήκευσης ΚΥ
 - lwc1, ldc1, swc1, sdc1
 - π.χ., ldc1 \$f8, 32(\$sp)



Εντολές ΚΥ στον MIPS

- Αριθμητική απλής ακρίβειας
 - add.s, sub.s, mul.s, div.s
 - π.χ., add.s \$f0, \$f1, \$f6
- Αριθμητική διπλής ακρίβειας
 - add.d, sub.d, mul.d, div.d
 - π.χ., mul.d \$f4, \$f4, \$f6
- Σύγκριση απλής και διπλής ακρίβειας
 - c.xx.s, c.xx.d (xx είναι eq, lt, le, ...)
 - Δίνει τη τιμή 1 ή 0 σε bit κωδικών συνθήκης KY (FP conditioncode bit)
 - π.χ. c.lt.s \$f3, \$f4
- Διακλάδωση σε αληθή ή ψευδή κωδικό συνθήκης ΚΥ
 - bc1t, bc1f
 - π.χ., bc1t TargetLabel



Παραδειγμα ΚΥ: βαθμοί °F σε °C

Κώδικας C:

```
float f2c (float fahr) {
  return ((5.0/9.0)*(fahr - 32.0));
}
```

- fahr στον \$f12, αποτέλεσμα στον \$f0, οι σταθερές στο χώρο της καθολικής μνήμης
- Μεταγλωττισμένος κώδικας MIPS:

```
f2c: lwc1  $f16, const5($gp)
  lwc2  $f18, const9($gp)
  div.s  $f16, $f16, $f18
  lwc1  $f18, const32($gp)
  sub.s  $f18, $f12, $f18
  mul.s  $f0, $f16, $f18
  jr  $ra
```

Παράδειγμα ΚΥ: Πολλαπλασιασμός πινάκων

- $X = X + Y \times Z$
 - Όλοι πίνακες 32 × 32, με στοιχεία 64 bit διπλής ακρίβειας
- Κώδικας C:

Διευθύνσεις των x, y, z στους \$a0, \$a1, \$a2, και των i, j, k στους \$s0, \$s1, \$s2

Παράδειγμα ΚΥ: Πολλαπλασιασμός πινάκων

Κώδικας MIPS:

```
li $t1, 32  # $t1 = 32 (row size/loop end)
   li $s0, 0
                     # i = 0; initialize 1st for loop
L1: li \$s1, 0 # j = 0; restart 2nd for loop
L2: 1i $s2, 0 # k = 0; restart 3rd for loop
   s11 $t2, $s0, 5 # <math>$t2 = i * 32 (size of row of x)
   addu t2, t2, t2, t2 = i * size(row) + j
   sll $t2, $t2, 3 # $t2 = byte offset of [i][j]
   addu t2, a0, t2 \# t2 = byte address of <math>x[i][j]
   1.d f4, 0(t2) # f4 = 8 bytes of x[i][j]
L3: s11 $t0, $s2, 5 # $t0 = k * 32 (size of row of z)
   addu t0, t0, s1 # t0 = k * size(row) + j
   sll $t0, $t0, 3 # $t0 = byte offset of [k][j]
   addu t0, a2, t0 # t0 = byte address of <math>z[k][j]
   1.d f16, 0(t0) # f16 = 8 bytes of z[k][j]
```

...

Παράδειγμα ΚΥ: Πολλαπλασιασμός πινάκων

...

```
\$11 \$t0, \$s0, 5  # \$t0 = i*32 (size of row of y)
addu $t0, $t0, $s2  # $t0 = i*size(row) + k
sll $t0, $t0, 3 # $t0 = byte offset of [i][k]
addu $t0, $a1, $t0  # $t0 = byte address of y[i][k]
1.d f18, 0(t0) # f18 = 8 bytes of y[i][k]
mul.d f16, f18, f16 # f16 = y[i][k] * z[k][j]
add.d f4, f4, f4 # f4=x[i][j] + y[i][k]*z[k][j]
addiu $s2, $s2, 1 # $k k + 1
bne $s2, $t1, L3 # if (k != 32) go to L3
s.d f4, 0(t2) # x[i][j] = f4
addiu $$1, $$1, 1 # $j = j + 1
bne $s1, $t1, L2 # if (j != 32) go to L2
addiu $s0, $s0, 1
                    # $i = i + 1
bne $s0, $t1, L1 # if (i != 32) go to L1
```

Ακριβής αριθμητική

- Το IEEE Std 754 καθορίζει πρόσθετο έλεγχο της στρογγυλοποίησης
 - Επιπλέον bit ακρίβειας (guard, round, sticky)
 - Επιλογή τρόπων στρογγυλοποίησης (rounding modes)
 - Επιτρέπει στον προγραμματιστή να ρυθμίσει με λεπτομέρεια την αριθμητική συμπεριφορά ενός υπολογισμού
- Δεν υλοποιούν όλες τις επιλογές όλες οι μονάδες
 ΚΥ
 - Οι περισσότερες γλώσσες προγραμματισμού και βιβλιοθήκες ΚΥ χρησιμοποιούν απλώς τις προκαθορισμένες λειτουργίες
- Συμβιβασμός μεταξύ πολυπλοκότητας του υλικού, απόδοσης, και απαιτήσεων της αγοράς

Half precision arithmetic

■ IEEE Std 754 – 2008 revision

FP16: half precision 16-bit floating point format

single: 8 bits double: 11 bits

half: 5 bits

single: 23 bits

double: 52 bits

half: 10 bits

S	Εκθέτης	Κλάσ	μα
			4

Πλεονεκτήματα

- Αποθήκευση περισσότερων αριθμών στη μνήμη
- Αποθήκευση περισσότερων αριθμών στην cache
- Μετάδοση περισσότερων αριθμών / sec
- Μεγαλύτερος παραλληλισμός (SIMD/vector instructions)
- Μικρότερη κατανάλωση ενέργειας



Half precision arithmetic

Μειονεκτήματα

- Περιορισμός ακρίβειας και εύρους
 - Μεγαλύτερος θετικός αριθμός ~6.55 * 10⁴
- Quantization error

Bfloat16

- Αναπτύχθηκε από Google Brain
- Υποστηρίζεται σε Google TPUs, Intel, AMD & ARM cpus, FPGAs, CUDA, Intel OneAPI

single: 8 bits single

double: 11 bits

half: 5 bits

bfloat16: 8 bits

single: 23 bits

double: 52 bits

half: 10 bits

bfloat16: 7 bits

S Εκθέτης Κλάσμα



Διερμηνεία των δεδομένων

ΓΕΝΙΚΗ εικόνα

- Τα bit δεν έχουν έμφυτη σημασία
 - Η διερμηνεία εξαρτάται από τις εντολές που εφαρμόζονται
- Αναπαράσταση των αριθμών στους υπολογιστές
 - Πεπερασμένο εύρος και ακρίβεια
 - Πρέπει να λαμβάνονται υπόψη στα προγράμματα



Προσεταιριστικότητα

- Τα παράλληλα προγράμματα μπορεί να «πλέκουν» τις λειτουργίες με μη αναμενόμενη σειρά
 - υποθέσεις προσεταιριστικότητας μπορεί να αποτύχουν

		(x+y)+z	x+(y+z)
X	-1.50E+38		-1.50E+38
у	1.50E+38	0.00E+00	
Z	1.0	1.0	1.50E+38
		1.00E+00	0.00E+00

 Πρέπει να επιβεβαιώνεται η λειτουργία των παράλληλων προγραμμάτων σε διαφορετικούς βαθμούς παραλληλίας

Αρχιτεκτονική ΚΥ του x86

- Αρχικά βασίζονταν στο συνεπεξεργαστή ΚΥ 8087
 - 8 × 80 bit καταχωρητές επεκτεταμένης ακρίβειας (extendedprecision)
 - Χρησιμοποιούνται ως στοίβα
 - Καταχωρητές δεικτοδοτούνται από την κορυφή της στοίβας (TOS) ως: ST(0), ST(1), ...
- Οι τιμές ΚΥ είναι 32 ή 64 bit στη μνήμη
 - Μετατρέπονται κατά τη φόρτωση/αποθήκευση τελεστέων μνήμης
 - Οι ακέραιοι τελεστέοι μπορούν επίσης να μετατραπούν σε μια φόρτωση/αποθήκευση
- Πολύ δύσκολη δημιουργία και βελτιστοποίηση κώδικα
 - Αποτέλεσμα: φτωχή απόδοση ΚΥ



Εντολές ΚΥ του x86

Μεταφορά δεδομένων	Αριθμητικές	Σύγκρισης	Υπερβατικές
FILD mem/ST(i) FISTP mem/ST(i) FLDPI FLD1 FLDZ	FIADDP mem/ST(i) FISUBRP mem/ST(i) FIMULP mem/ST(i) FIDIVRP mem/ST(i) FSQRT FABS FRNDINT	FICOMP FIUCOMP FSTSW AX/mem	FPATAN F2XMI FCOS FPTAN FPREM FPSIN FYL2X

Προαιρετικές παραλλαγές

- Ι: ακέραιος τελεστέος
- P: εξαγωγή (pop) τελεστέου από τη στοίβα
- R: αντίστροφη σειρά τελεστέων
- Αλλά δεν επιτρέπονται όλοι οι συνδυασμοί



Streaming SIMD Extension 2 (SSE2)

- Επέκταση συνεχούς ροής SIMD 2 (SSE2)
- Προσθέτει 4 × 128 bit καταχωρητές
 - Επεκτάθηκε σε 8 καταχωρητές στην AMD64/EM64T
- Μπορεί να χρησιμοποιηθεί για πολλούς τελεστέους ΚΥ
 - 2 × 64 bit διπλής ακρίβειας
 - 4 × 32 bit απλής ακρίβειας
 - Οι εντολές επενεργούν σε αυτά ταυτόχρονα
 - Μία εντολή πολλά δεδομένα (<u>Single-Instruction</u> <u>Multiple-Data</u>)



Δεξιά ολίσθηση και διαίρεση

- Η αριστερή ολίσθηση κατά *i* θέσεις πολλαπλασιάζει έναν ακέραιο με 2ⁱ
- Η δεξιά ολίσθηση διαιρεί με το 2ⁱ;
 - Μόνο σε απρόσημους ακεραίους
- Για προσημασμένους ακεραίους
 - Αριθμητική δεξιά ολίσθηση: επανάληψη του προσήμου
 - π.χ., –5 / 4
 - \blacksquare 11111011₂ >> 2 = 111111110₂ = -2
 - Στρογγυλοποιεί προς το -∞
 - σύγκριση 11111011₂ >>> 2 = 001111110₂ = +62

Ποιος νοιάζεται για την ακρίβεια ΚΥ;

- Σημαντική για επιστημονικό κώδικα
 - Αλλά για καθημερινή χρήση;
 - "Το υπόλοιπό μου στη τράπεζα διαφέρει κατά 0.0002 σεντ!" ⊗
- Σφάλμα διαίρεσης Intel Pentium KY (FDIV bug)
 - Η αγορά αναμένει ακρίβεια
 - Δείτε Colwell, The Pentium Chronicles
- Ariane 5 rocket 4 louvíou 1996
 - A 64-bit floating point number relating to the horizontal velocity of the rocket with respect to the platform was converted to a 16-bit signed integer
 - Το νούμερο όμως ήταν μεγαλύτερο από 32K-1...



Συμπερασματικές παρατηρήσεις

- Οι αρχιτεκτονικές συνόλου εντολών υποστηρίζουν αριθμητική
 - Προσημασμένων και απρόσημων ακεραίων
 - Προσεγγίσεων κινητής υποδιαστολής για τους πραγματικούς
- Πεπερασμένο εύρος και ακρίβεια
 - Οι λειτουργίες μπορεί να οδηγήσουν σε υπερχείλιση (overflow) και ανεπάρκεια (underflow)
- Αρχιτεκτονική συνόλου εντολών MIPS
 - Εντολές πυρήνα: οι 54 πιο συχνά χρησιμοποιούμενες
 - 100% TOU SPECINT, 97% TOU SPECFP
 - Άλλες εντολές: λιγότερο συχνές

