

# #31 APO-1

Petr Svec

## Architektura pocitace

Klasicky von Neumanovsky pocitac:

- Procesor
  - Radic
  - ALU (Arithmetic-Logical Unit)
- Pamet
- I/O System

Radic se dal sestava z casti datove a vlastni ridici casti. Datovou lze navic rozdelit na registry a dalsi obvody.

Dulezite registry:

- Program Counter (PC)
- Instruction Register (IR)
- Stack Pointer (SP)

Zakladni cyklus pocitace (predchazi mu inicializace registru apod.):

1. Cteni instrukce
  - $PC \rightarrow$  adresa Hlavni Pameti (HP)
  - Cteni obsahu
  - Prectena data se ulozi do IR
  - Inkrementace PC o delku instrukce
2. precteni opcode(kod instrukce - typicky nekolik prvnich bitu v zavilsti na velikosti instrukcni sady)
3. provedeni instrukce - zahrnuje i dalsi veci jako je cteni operandu
4. Pokud doslo k preruseni, tak se zpracuje.
5. skok na bod 1.

Preruseni jsou dva druhy a u obou dochazi k preruseni sekvence vykonavaneho kodu a prechazi se na obsluhu.

- **Vnejsi preruseni** - asynchroni obsluha vnejsi udalosti, napr. reakce OS na event ze vstupni periferie.
- **Vnitri preruseni**(Vyjimka) - primo od CPU, ktere takto reaguje na problem pri zpracovani instrukce napr. deleni nulou
- **Synchronni soft. preruseni** - zamerne preruseni vznikle vlozenim patricne instrukce na misto v kodu.

Kazda instrukce se sklada z opcode a operandu. Operandy muzou byt registry(resp. jejich "indexy"), adresa (napr. pro skoky)

## RISC/CISC

- **RISC**(Reduced Instruction Set Computer) je architektura CPU, ve které je velice omezena instrukční sada (IS) napr. jen na scitání, bitové posuny, nějaké čtení/ukládání atd. Zbytek se realizuje softwarově. Všechny instrukce mají pevný formát a délku a také stejnou dobu vykonání. Velikost IS také implikuje potřebu mnohem menšího počtu tranzistorů, což je mimo jiné důvod proč třeba ARM moc nezerou. Zastupci: ARM, MIPS, PowerPC
- **CISC**(Complex Instruction Set Computer) je architektura (prozatím) většiny uživatelských CPU. Instrukční sada bývá často poměrně velká, instrukce nemusí být stejně dlouhé a jejich vykonání může trvat různě dlouho. Zastupci: x86, amd64

## Stav procesoru a paralelní architektury

existují 4 typy struktur procesoru:

1. **SISD** - Klasický procesor tj. jednoduchý tok instrukcí i dat
2. **SIMD** - Procesorové pole - jed. tok instrukcí, vícenásobný tok dat. napr. GPU
3. **MISD** - Pipeline
4. **MIMD** - Multiprocessorové pole

### Propojovací stav

Zajistují propojení a komunikaci mezi procesory, dělí se na statické a dynamické, přičemž ve statických jsou spoje nemenné a v dynamických naopak. U dynamických jsou spojovací spinace řízeny buď lokálně, kdy má každá skupina svůj radice, nebo centrálně, kdy existuje jen jeden.

Statické prop. stavy jsou: lineární, stromová, kruhová, mřížová, hvězdicová, krychlová a polygonální (úplný graf)

- procesory mohou být skalární nebo vektorové
- skalární procesory jsou bezné procesory
- vektorové p. provádí jednu operaci nad několika operandy → odstraňuje se tím rezize spojena indexováním jednotlivých prvků vektoru.

### Paralelizované SISD

- samotné SISD je většina počítačů založena na von Neumannově architektuře
- paralelizované SISD jsou systémy postavené na architektuře VLIW (= very long instruction word), zalohované systémy a systémy používající pipelining

### Architektura VLIW

- velice dlouhé instrukce, které jsou rozděleny na několik částí/úseků, které jsou zpracovávány paralelně
- jednotlivé exekuční jednotky (EJ) jsou propojeny
- operační paměť je rozdělena podle uspořádání EJ tj. každý blok paměti odpovídá jedné EJ

**Zalohované systémy** - systémy, ve kterých běží paralelně několik SISD tj. všechny provádí stejný výpočet nad stejnou sadou dat, přičemž výsledek ze všech jednotlivých procesorů/počítačů je porovnáván v komparátoru. Cílem je zvýšení spolehlivosti a bezpečnosti.

### Paralelní systémy SIMD

SIMD systémy jsou ty, ve kterých se zpracovávají dobře rozdělitelná data. Ideálním příkladem

jsou matice, které jsou takovým gró tohoto oboru, jelikož se s nimi numericky počítají diferenciální rovnice, používají se k reprezentaci obrazu apod. Konkretní aplikace z toho plynoucí: počítání aerodynamiky, meteorologie, téměř cokoliv co se týká zpracování obrazu.

Princip práce spočívá v současnému zpracování několika prvků např. několik prvků z pole, kdy procesory z procesorového pole (PP) provádějí synchronně stejnou operaci (instrukci). Procesory jsou řízeny společným radicem.

#### 1. SIMD s lokální pamětí

- PP je řízeno univerzálním počítacem/procesorem, který zpracovává nadřazený program → rozhoduje o maticových uložkách a zabezpečuje přenos dat na procesory v poli
- radice PP sám zpracovává skalární a řídící instrukce, zatímco vektorové nechává zpracovávat PP
- každý procesor má svou vlastní paměť operandů
- procesory si mezi sebou posílají data přes propojovací síť

#### 2. SIMD se sdílenou pamětí

- narušil od SIMD s lok. pamětí je v tomto případě paměť od procesoru oddělena a komunikace probíhá přes propojovací síť
- přidělování paměti do procesoru zajišťuje radice
- počet paměťových modulů může být jiný než počet procesorů

### **Paralelní systémy MIMD**

- každý procesor zpracovává instrukce a data svého vlastního programu
- dělí se na těsně vázané a volně vázané

#### 1. těsně vázané

- každý procesor má malou vyrovnávací paměť pro data
- procesory mají sdílenou operační paměť, která je oddělena od procesoru a připojena spolu s periferiemi na propojovací síť, přes kterou komunikují s CPU
- periferie mají malou autonomii
- propojovací síť umožňuje lib. propojení

#### 2. volně vázané

- procesory mají vlastní (lokální) paměť a vlastní periferie, přičemž lokální paměť obsahuje jak program, tak data
- propojovací síť bývá statická
  - Hierarchická organizace sbernic - procesory nejnižší úrovně spolu s pamětmi seskupeny do clusteru, které jsou připojeny komunikačními moduly na sbernice vyšší hierarchie
  - Organizace do n-rozměrné krychle (nebo mrže) - každý proc. modul má 8(4) komunikačních procesorů pro připojení. Části krychle lze dynamicky přidělovat pro různé úlohy. Je vyžadován nadřazený počítac.
- řízení je složitější než u volně vázaných, ale na druhou stranu jsou tyto systémy odolnější vůči poruchám a výpočty lze navíc znekolikanásobit podle potřeby. Jsou používány tam, kde je třeba vysoká spolehlivost

### **NUMA (Non-Uniform Memory Access)**

- používá se u MIMD systému, kde má zajistit kratší čekání na zápis nebo čtení do paměti tím, že každému procesoru je poskytnuta samostatná paměť
- používá těsnější vazbu více CPU v uzlu, které jsou dále propojeny do větší celku

## Hierarchie pameti

- duvod hierarchizace - rychlejsi pamet je drazsi, hierarchizaci dostaneme system rychlosti se blizici tomu, který by používal vyhradne tu nejrychlejsi z pameti z hierarchie.

- hlavní myslénka - bezici programy používaji v daný okamžik ke svému běhu jen část adresového prostoru. Kterou část bude program používat se rozhoduje podle následujících dvou faktorů:

- Casová lokalita - co se použílo nedavno se brzo použije znovu (soft. cykly, promenne)
- Prostorová lokalita - položky blízko aktualne používaných budou brzo treba (sekvenci provádění kódu)

- pametová hierarchie se bezne sklada (směrem od té nejbliže procesoru) z několika cache (L1, L2 a čím dál častěji i L3), operační pameti a pevného disku.

- data v pameti se hledaji směrem od CPU

## Virtualizace pameti

- virtuální pamet (VP) je úroveň abstrakce postavena nad všemi zdroji dostupné pameti

- umožňuje procesu/programu dotazovat se pouze na logické adresy (LA) a nezabývat se jestli to je např. v RAM nebo na HDD. VP prostor tedy může být mnohem větší než je velikost fyzické pameti.

- převod mezi VA a fyzickou adresou často zajišťuje procesor (hardwarově)

- bezne implementováno pomocí stránkování, kde je stránkována jak operační pamet, tak místo na HDD

- jednotka LA prostoru je stránka u fyzického adr. prostoru (FAP) to je rámec - každému procesu je přiděleno určité množství stránek. ty si každý proces drží ve své Tabulce stránek

- několik prvních bitů logické adresy je indexem do tabulky stránek, na kterém leží hledaná fyzická adresa (FA). Zbytek tvoří offset jak ve stránce, tak v rámci (za předpokladu, že jsou stejné velké). Spolu s FA je na stejném indexu také několik příznaků - validity bit (přítomnost stránky ve FAP), dirty (obsah modifikován), access rights

- v případě, že je rámec prázdný, tak se hledaná stránka pomocí DMA načte do onoho rámce.

- pokud je nedostatek pameti, tak se odebere nějaký (nějaký) rámec (rámce) na základě některého z algoritmu na výběr "obětí" (nejspíše LRU - Last recently used). V případě, že byt aktivní dirty bit, tak se původní data nejprve zapíší na disk. Nakonec se aktualizuje page table.

## Prerušovací a I/O podsystem

### I/O podsystem

Druhy periférií:

1. výstupní
2. vstupní
3. obousměrné - např. HDD

Metody přenosu z/na periférie:

1. Programový kanál - pooling (= čekání ve smyčce), nejloupejší řešení
2. Programový kanál s prerušením. IO operace je zahájena na žádost programu pomocí OS. Existují dvě varianty:
  - synchronní - program čeká na dokončení IO operace
  - asynchronní - p. nečeká na dokončení IO a může být sebezpečně s ní. Jakmile jsou data dostupná perif. vyvolá prerušení a dojde k jejich přetížení

3. Direct memory access (DMA)

4. Autonomni kanal

### DMA

- prenos je realizovaný speciální jednotkou bez přímé účasti OS. Ten jen nastaví parametry přenosu = kolik bytu a do jakého bufferu a na jaké adrese. Následně řadič periférie inicializuje DMA přenos, který probíhá dokud není přečten požadovaný počet bytu definovaný OS. Po ukončení přenosu je vygenerováno přerušeni.

- výhodou je, že velké datové přenosy nevytěsňují data z cache

- DMA řadič nemusí mít jen disky, ale např. i síťové rozhraní

**Autonomní kanal**(Bus Master DMA) (Pozn. to co je ve slidech k BM DMA je téměř totožný s běžným DMA, přesto to uvádím. na wiki jsem našel ale něco navíc. )

- inteligence přesunuta do zařízení

- periférie je doplněna o vlastní řadič

- průběh přenosu

1. nadrženy procesor vloží sekvenci datových bloků do paměti

2. nakonfiguruje nebo přímo naprogramuje řadič periférie. ten provede sekvenci přenosu

3. po úplném nebo částečném přerušeni je informován procesor

-----

Dle wikipedie se Bus Master DMA od klasického liší tím, že periférie může dostat kontrolu nad pamětovou sbernicí a zapsat tak přímo do paměti bez jakéhokoliv zapojení ze strany CPU.

### Vyjimky a přerušeni

- Vyjimky

- pro MIPS např. mat. přetecení, nactena neznámá instr., systémové volání

- nedostupnost dat nebo selhání zápisu

- Přerušeni

- maskovatelná - lze zakázat ve stavovém slovu CPU

- nemaskovatelná - často ošetření HW chyb, hlídání obvodů

Vyjimky jsou přijaty téměř vždy, přerušeni jen pokud jsou nemaskovatelná nebo povolena.

Zpracování vyjimky/přerušeni:

1. stavové slovo(PSW) a PC se uloží buď na zásobník nebo do spec. registru

2. PC se nastaví na adresu obslužné rutiny připadající dané výjimce případně i číslu zdroje přerušeni, která je následně vykonána

3. V závislosti na typu vyjimky/přerušeni dojde ke specifickému zpracování

4. provede se instrukce CPU pro uvedení do stavu před zpracováním vyjimky/přerušeni (instrukce návratu z přerušeni) a obnoví se původní registry (PC a PSW)

Při správném obsloužení vyjimky by původní program neměl přímo poznat, že k přerušeni došlo.

### Urcení zdroje vyjimky/přerušeni

- soft. hledani
  - veskera preruseni a vyj. spousteji rutinu od stejne adresy. rutina zjistí duvod preruseni ze stavoveho registru (!= PSW)
- vektorova obsluha preruseni
  - cislo zdroje zjistí CPU
  - v pameti se nachazi na pevnem miste (specifikovane ridicim registrem VBR) tabulka vektoru preruseni, CPU prevede cislo zdroje na index a z nej nacte v poli slovo, kt. vlozi do PC
- nevektorova obsluha vice pevne urcenyh adres podle priorit
- casto i kombinovane

Async vs. sync preruseni: async. nejsou vazane na instrukci, zatimco sync ano