

第七章 存储系统(三)

秦磊华 计算机学院

本章主要内容

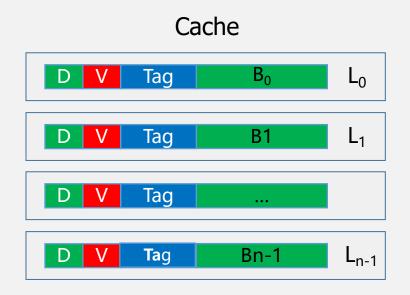


- 7.7 替换算法
- 7.8 Cache和调度算法应用举例
- 7.9 虚拟存储器





1. 需要替换算法的原因



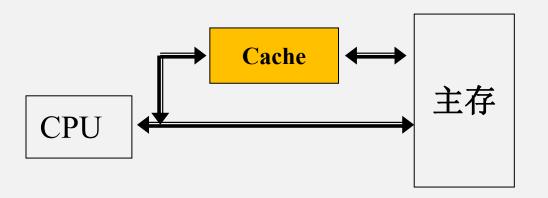
程序运行一段时间后,Cache存储空间被占满,当有新数据被调入时,就需要借助某种机制决定替换的对象。

3



2. 几种常见的调度算法

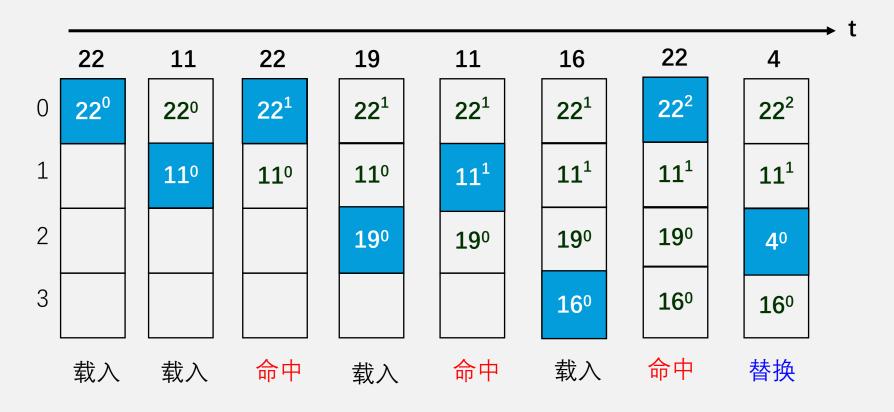
- ◆ 先进先出法-FIFO
- ♦ 最不经常使用---LFU
- ♦ 最近最少用--- LRU
- ♦随机替换
- ◆最优替换算法





2. 几种常见的调度算法

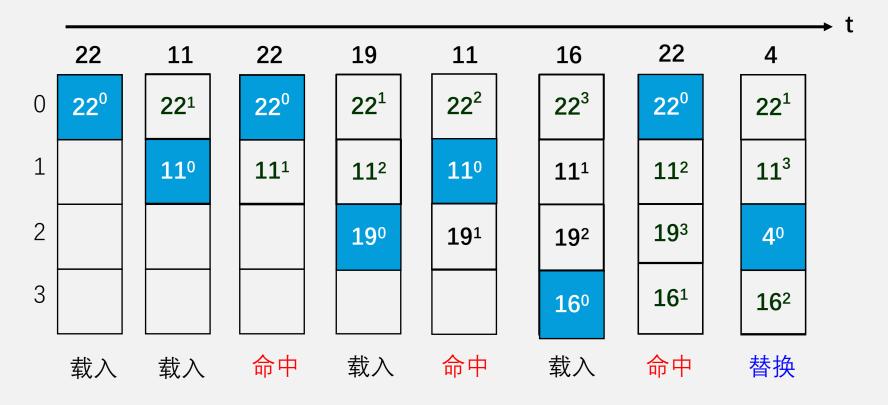
(1) 最不经常使用LFU(least frequently used)





2. 几种常见的调度算法

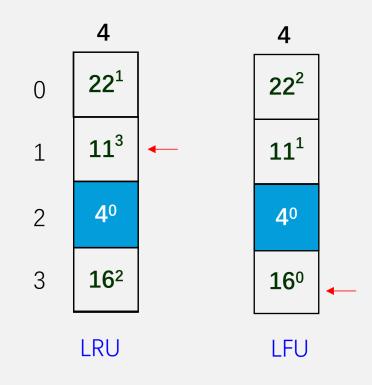
(2) 最近最少用LRU(Least Recently Used)



華中科技大学 计算机科学与技术学院 School of Computer Science & Technology, HUST

2. 几种常见的调度算法

(3) LRU 与LFU对比



7



2. 几种常见的调度算法

(4) 调度算法的抖动(以FIFO为例)



命中率= 0/8 = 0%



2. 几种常见的调度算法

(4) 调度算法的抖动(以LRU为例)

	1	2	•	3	4	5	ı	1	2	•	3	
0	1º	1^1		1^2	13	5º		5^1	5^2		5^3	
1		20		2^1	2^2	2^3		10	1^1		1^2	
2				30	3^3	3^4		3^5	2^{0}		2^1	
3					40	41		4 ²	4 ³		30	



2. 几种常见的调度算法

(5) Cache不同映射方式的调度算法特征

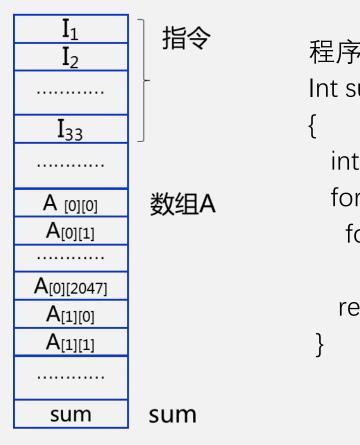
Tag Index 块内偏移

- ◆全相联映射没有Index字段,各种调度算法要比较全部Cache行;
- ◆组相联映射中,各种调度算法要比较Index所指特定组的全部Cache行;
- ◆直接映射中,各种调度算法要比较Cache哪些行? 有什么好的方法?



例1 局部性分析。以下程序A和B中,哪一个对数组A[2048][2048]引用的**空间局部性** 性更好?时间局部性呢?变量sum的空间局部性和时间局部性如何?

数组和指令行优先顺序存放



```
程序段A
Int sumarryrows (int A[M][N])
{
    int i ,j, sum =0;
    for ( i=0; i < M; i++)
        for ( j=0; j < M; j++)
            sum+= A[i][j];
    return sum;
}
```

```
程序段B
Int sumarrycols (int A[M][N])
  int i ,j, sum =0;
 for (j=0; j < M; j++)
   for (i=0; i < M; i++)
     sum += A[i][j];
  return sum;
```



例1 局部性分析。以下程序A和B中,哪一个对数组A[2048][2048]引用的**空间局部性** 性更好?时间局部性呢?变量sum的空间局部性和时间局部性如何?

时间局部性的程序结构

循环体中的同一对象具有时间局部性

空间局部性的程序结构

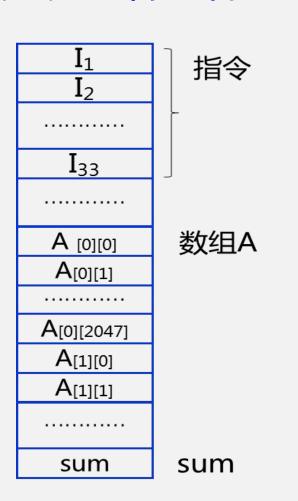


顺序结构中的不同对象间具有空间局部性

计算机组成原理



例1 局部性分析。以下程序A和B中,哪一个对数组A[2048][2048]引用的**空间局部性** 性更好?时间局部性呢?变量sum的空间局部性和时间局部性如何?



```
程序段A
Int sumarryrows (int A[M][N])
{
    int i ,j, sum =0;
    for ( i=0; i < M; i++)
        for ( j=0; j < M; j++)
            sum+= A[i][j];
    return sum;
}
```

- ■数组访问顺序与存放顺序一致,空间局部性好!
- 该循环体中的数组时间局部性好吗?
- 变量sum在循环体中,时间局部性好!
- 变量sum只有一个变量,空间局部性差!

13`



例1 局部性分析。以下程序A和B中,哪一个对数组A[2048][2048]引用的**空间局部性**更好?**时间局部性**呢?变量sum的空间局部性和时间局部性如何?



```
程序段B
Int sumarrycols (int A[M][N])
{
  int i ,j, sum =0;
  for ( j=0; j <M; j++)
   for ( i=0; i <M; i++)
      sum+= A[i][j];
  return sum;
}
```

- 数组访问顺序与存放顺序不一致,空间局部性差!?
- 数组虽在循环体中,但每个元素只用一次,时间局部性差!
- 变量sum在循环体中, 时间局部性好!
- 变量sum只有一个变量,空间局部性差!

4



例2 主存和Cache之间采用直接映射方式,块大小为16B。Cache数据区容量为64KB,

主存地址为32位,按字节编址,数据字长32位。要求

- 1)给出直接映射方式下主存地址划分;
- 2)完成Cache访的硬件实现;
- 3)计算Cache总容量多大。

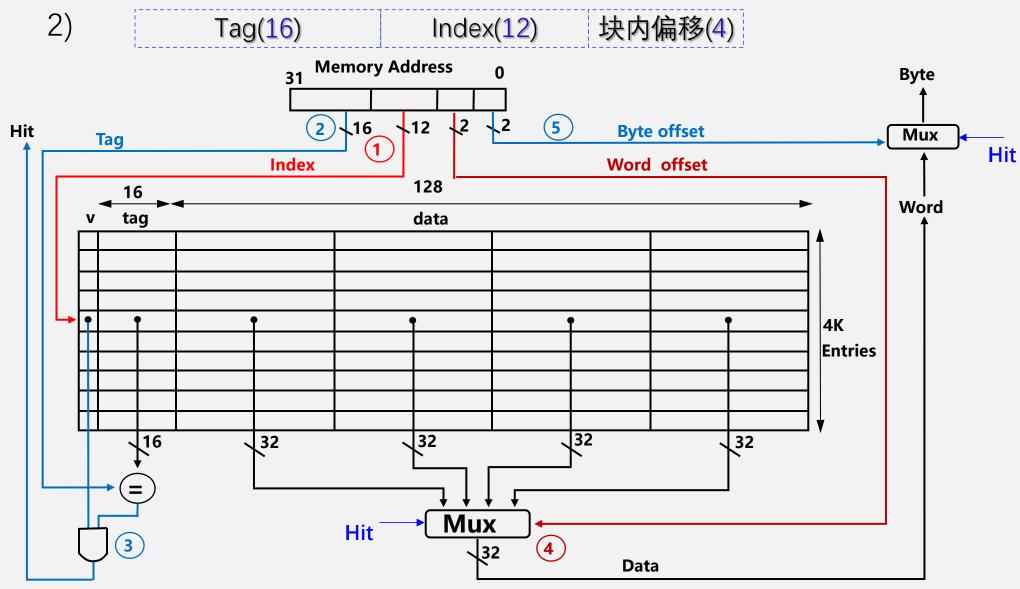
解: Tag Index 块内偏移 → 求解有顺序

数据块大小16B → 块内偏移地址4位;

Cache数据区容量为64KB → 64KB/16B = 4096行 (Cache);

Tag字段的位数为 → 32-12-4=16位 Index字段12位







例2 主存和Cache之间采用直接映射方式,块大小为16B。Cache数据区容量为64KB,主存地址为32位,按字节编址,数据字长32位。 3)计算Cache总容量多大(假定Cache使用1位有效位)

Tag : 16 bit

Cache行数据存储体容量为: 16*8 = 128 bit

有效位: 1 bit

Cache 一行的总容量= (16+1+ 128) bit = 145 bit

Cache 总容量为 = 4096 × 145bit = 580Kbit



例3 某机内存为16MB,Cache容量16KB,每块8个字,每个字32位,采用四路组相联。

- 1)求该组相联映射的主存地址字段位数;
- 2)设Cache初始状态为空,若CPU顺序访问0-99号单元,并从中读出100个字,CPU每次读一个字,并重复此顺序10次,计算Cache命中率?
- 3)若Cache的速度是主存速度的6倍,求存储系统访问的加速比?

解: Tag Index 块内偏移 示解有顺序 块内偏移地址: 5位

解:1) 每块 8*32位= 32B ⇒

Cache行数: _____ 16KB/32B = 512行

Cache的组数为: □□□ 512/4 =128组 □□ Index : 字段 7位

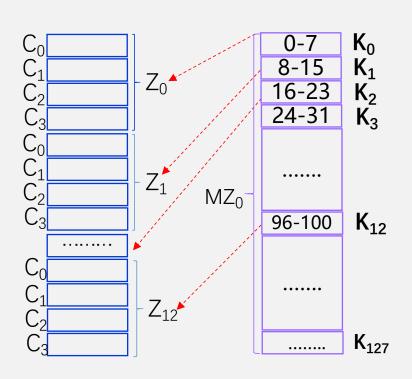
Tag: 24 - 5 - 7 = 12 位



例3 某机内存为16MB,Cache容量16KB,每块8个字,每个字32位,采用四路组相联。

2)设Cache初始状态为空,若CPU顺序访问0-99号单元,并从中读出100个字,CPU每次读一个字,并重复此顺序10次,计算cache命中率?

组相联关键: 主存根据Cache的组数再分组



- ●Cache有512/4=128组,主存每组有128块,100个单元分13块,都处于主存0组,故访问主存前100号单元不发生页面调度
- ●初态为空,每块第一个字不命中,后7个字访问均命中
- ●100号单元对应13块(编号从0-12),重复10次访问中的 第一轮访问共有13次不命中,后9轮访问均命中
- ●循环10次的总命中率为: (100*10-13)/(10*100) = 98.7%



例3某机内存为16MB,Cache容量16KB,每块8个字,每个字32位,采用四路组相联。

3)若Cache的速度是主存速度的6倍,求存储系统访问的加速比?

设Cache的存取周期为t,则主存存取周期为6t

100字直接从内存读取10次,所需总时间为:

$$T_{nc} = 100*10*6t = 6000t$$

通过高速缓存体系访问1000个数据的时间为:

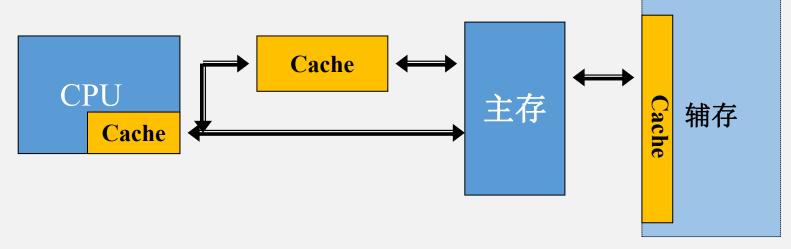
$$T_c = 13*6t + (1000-13)*t = 1065t$$

存储系统访问的加速比

$$S = T_c/T_{nc} = (6000t/1065t) = 5.6$$



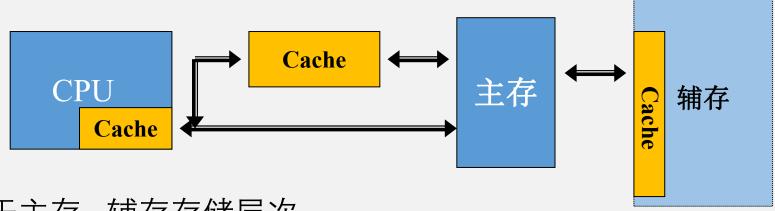
1. 虚拟存储器概述



- ◆ 冯诺依曼计算机工作原理: 存储程序、程序控制
- ◆计算机能执行比主存空间大的程序吗?
- ◆1961年,基尔伯恩(Tom Kilbrn)等提出虚拟存储器的概念;
- ◆比尔·盖茨(1981) "无论对谁来说,640K内存都足够了"



1. 虚拟存储器概述

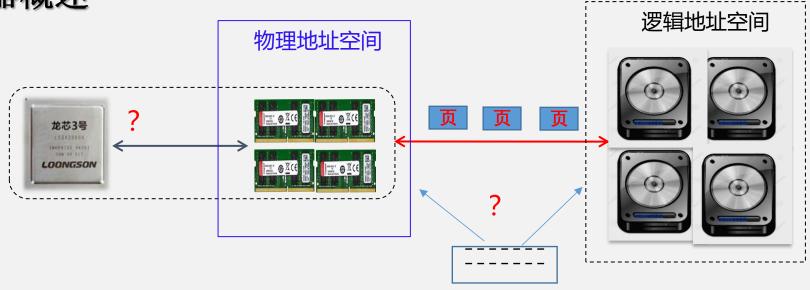


- ◆处于主存 –辅存存储层次
- ◆解决主存容量不足问题,向程序员提供比主存空间大的编程空间,即程序员看到的内存空间(最大值与什么有关?);
- ◆虚存空间由辅存(磁盘)来支持;
- ◆分类: 页式虚拟存储器、段式虚拟存储器、段页式虚拟存储器

22



1. 虚拟存储器概述

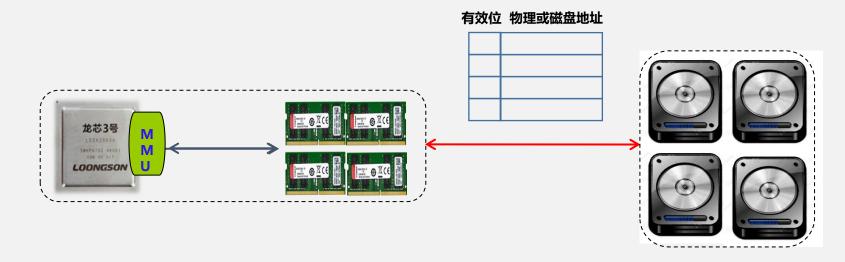


- ◆ 虚拟内存和物理内存分成大小相等的页,页内地址连续;
- ◆ 虚拟页动态调入物理内存空间; Physical Address Virtual address
- ◆ CPU访问存储系统的地址属性(PA or VA)? 直面物理空间却要使用逻辑地址
- ◆如何判断CPU要访问的信息是否在主存中?

23



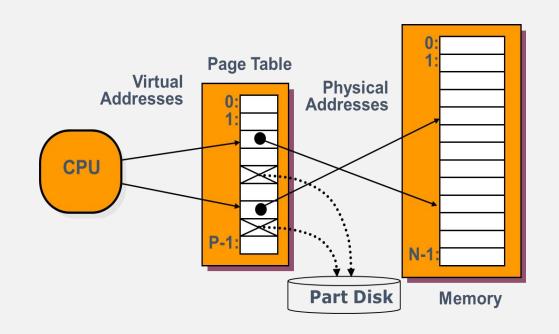
2. 页式虚拟存储器地址变换



- ◆采用MMU(Memory Management Unit):管理虚拟存储器与物理存储器
- ◆采用页表判断CPU要访问的内容是否在主存,并与MMU配合实现逻辑 地址与物理地址之间的转换。

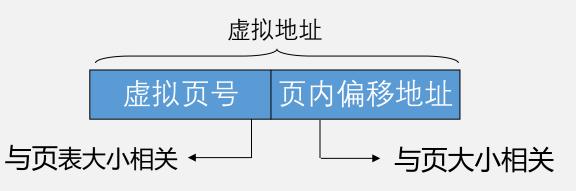


2. 页式虚拟存储器地址变换





2. 页式虚拟存储器地址变换



假定主存页大小为4K,虚存大小为4GB,则:

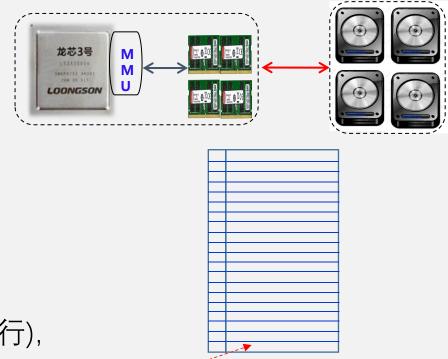
页内偏移量为: 12位;

虚拟页号为: 32-12 = 20位, 对应页表有1024*1024项(行),

每行表示对应虚页是否调入主存及其对应的物理页号;

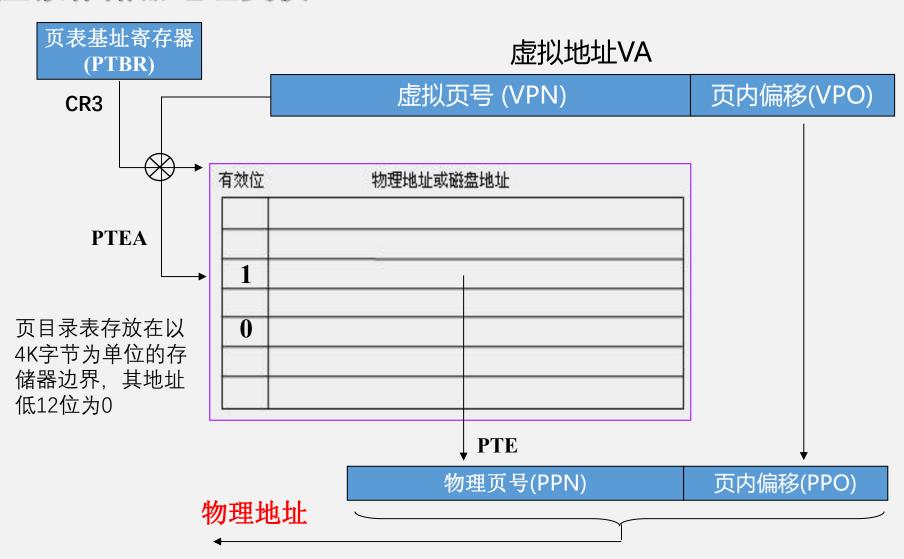
该页表共有1024*1024个页表项PTE(Page Table Entry)

页表存放在哪里?





2. 页式虚拟存储器地址变换



27



2. 页式虚拟存储器地址变换

在下表所示页式虚拟存储器页表中,页面大小为1024B,求对应于虚拟地址 (2050)10和(3080)10的物理地址。(假定最大物理空间为64KB)

0	1	000010
1	1	000110
2	1	000111
3	0	000100

页表

 $(2050)_{10} = 2048 + 2 = (10 \ 0000000010)_2$

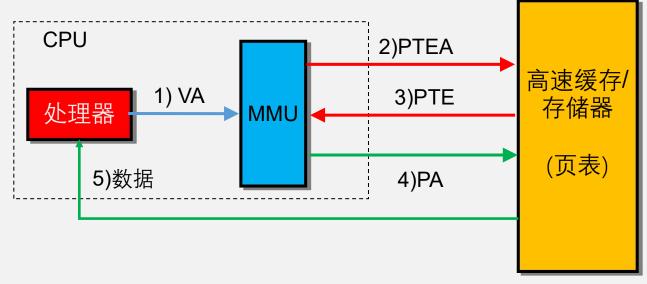
虚页号为2,查页表可得物理页号为000111且有效位为1,则对应物理地址为:

000111 000000010

虚存3080号单元对应的物理地址为: 缺失, 虚页号3不在主存中



3. 旁路转换缓存(TLB:Translation Lookaside Buffer)

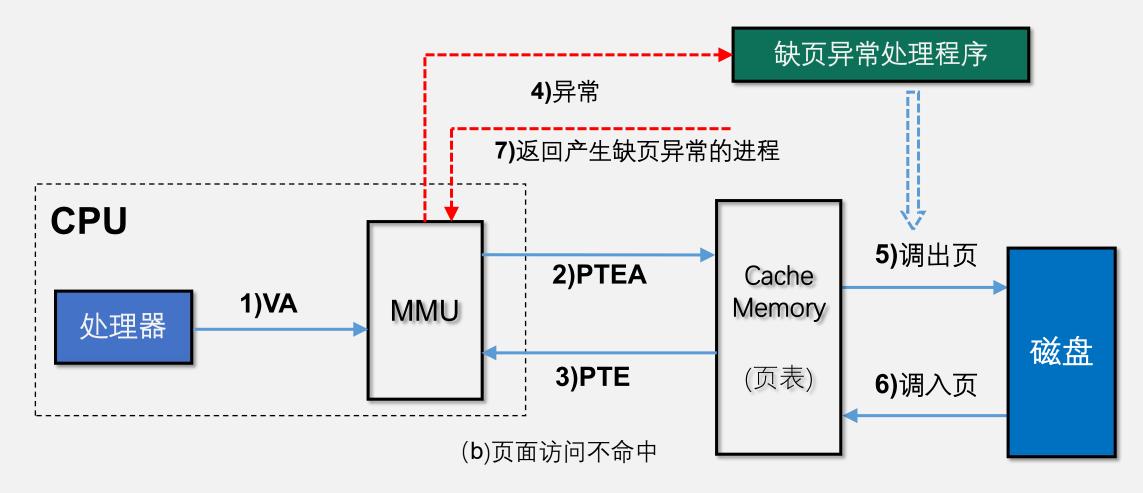


(a)页面命中

虚实地址转换访问Cache/主存(2次)



3. 旁路转换缓存(TLB:Translation Lookaside Buffer)

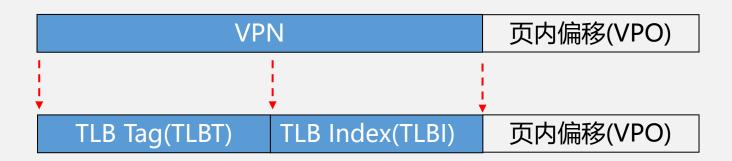


共访问Cache/主存多少次?



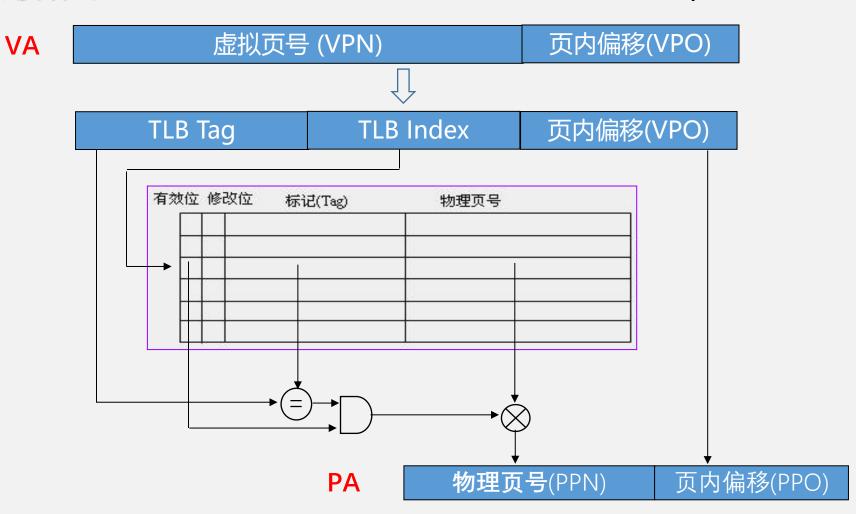
3. 旁路转换缓存(TLB:Translation Lookaside Buffer)

- ●根据局部性原理,可增加一个小容量、高速存储部件存放当前访问页表地址变换条目,该存储部件称为TLB: 旁路转换缓存。
- ●TLB类似页表,也是PTE的集合。为实现对TLB的快速访问,类似Cache中映射方法,对来自于CPU的虚页号进行逻辑划分,得到相应的标记和索引字段。





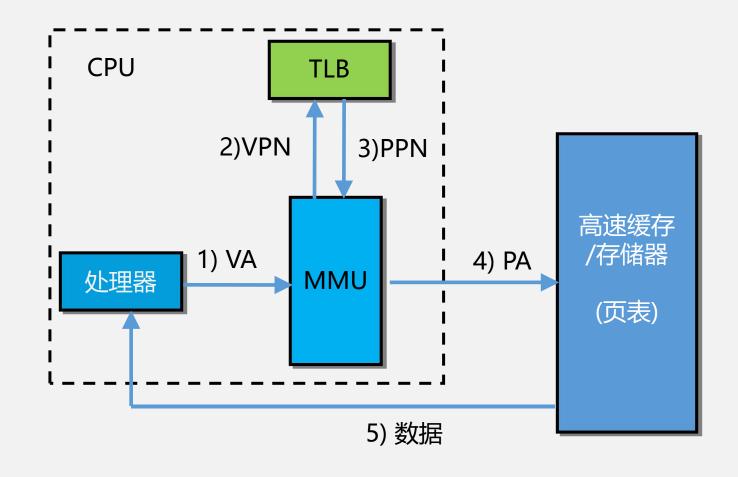
3. 旁路转换缓存(TLB: Translation Lookaside Buffer)



'32



3. 旁路转换缓存(TLB: Translation Lookaside Buffer)

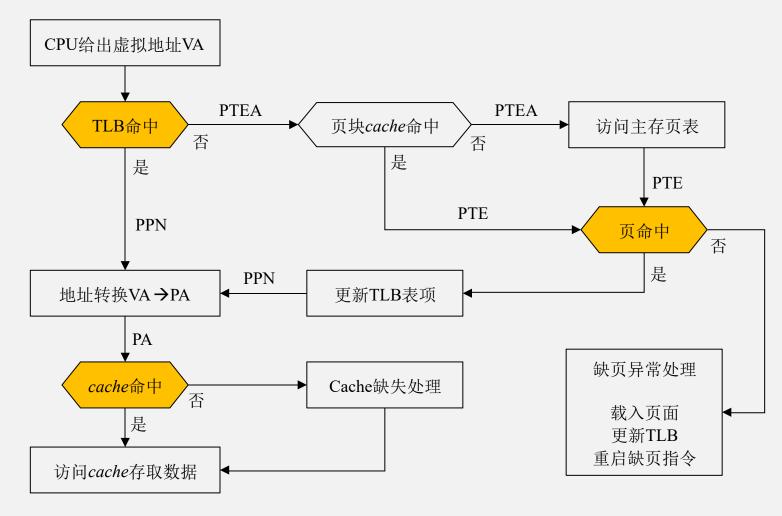


访问过程中存在更新TLB中局部页表的问题

33



3. 旁路转换缓存(TLB: Translation Lookaside Buffer)



包含TLB的虚拟地址转换物理地址流程

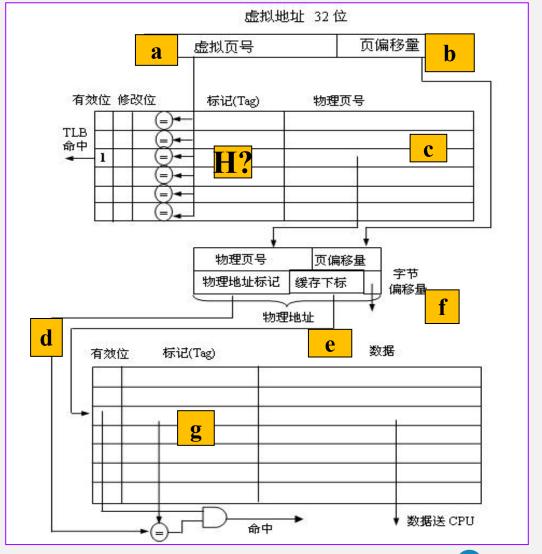


3. 旁路转换缓存(TLB: Translation Lookaside Buffer)

◆包含Cache和TLB的存储层次访问

存储器系统页大小为4K,地址空间为32位,假设物理地址长度与虚拟地址相同,TLB包含64个表项,采用全相联.主存块大小为4B. Cache采用直接映像,数据区容量为64KB,包含1位有效位.

b=12	d=16		
a= 20 c=20	g=16		
f= 2	H=20		
e=14			





第三部分完