



# I multi processori

Prof. Alberto Borghese  
Dipartimento di Informatica

[alberto.borghese@unimi.it](mailto:alberto.borghese@unimi.it)

Università degli Studi di Milano



Patterson, sezioni 1,7 1.8, 6.1, 6.5, 2.11, 5.3, 5.10, 6.6 (approfondimenti in  
Appendice C)



## Sommario

**Le architetture multi-processore**

Gestione della memoria

## Il limite delle CPU

$E = C \Delta V^2$  Joule Energia immagazzinata nei transistor

$P = \frac{1}{2} C \Delta V^2 f$  Watt = Joules / s, potenza consumata nelle transizioni avvenute in 1 secondo.  
 $f$  dipende dal clock

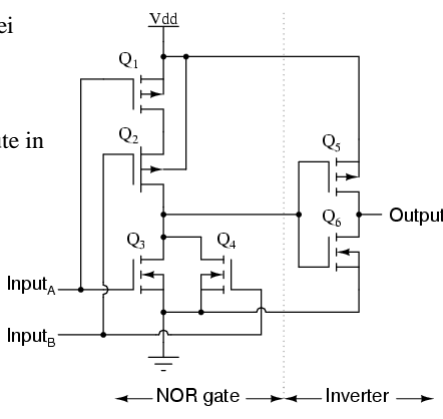
C dipende da:

- Dimensioni di transistor e linee
- Numero di transistor

La potenza produce calore che deve essere dissipato => aumento del rumore e dell'incertezza sulla commutazione.

Parte della potenza proviene dalle correnti di dispersione.



CMOS OR gate



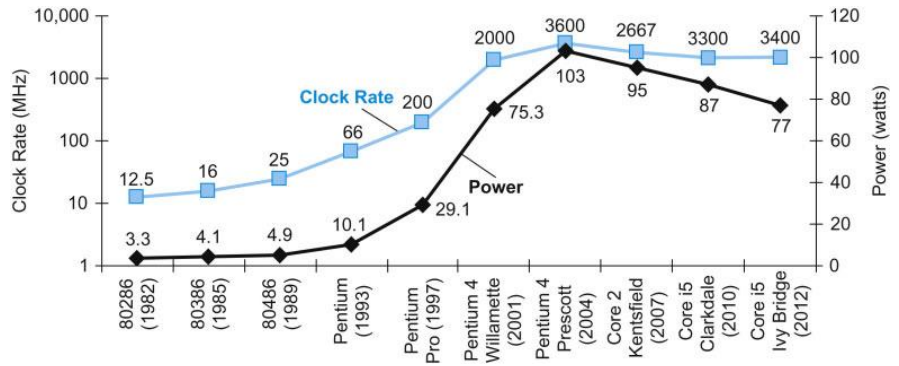
A.A. 2019-2020

3/56

<http://borghese.di.unimi.it/>

## La barriera dell'energia



$P = \frac{1}{2} C \Delta V^2 f$

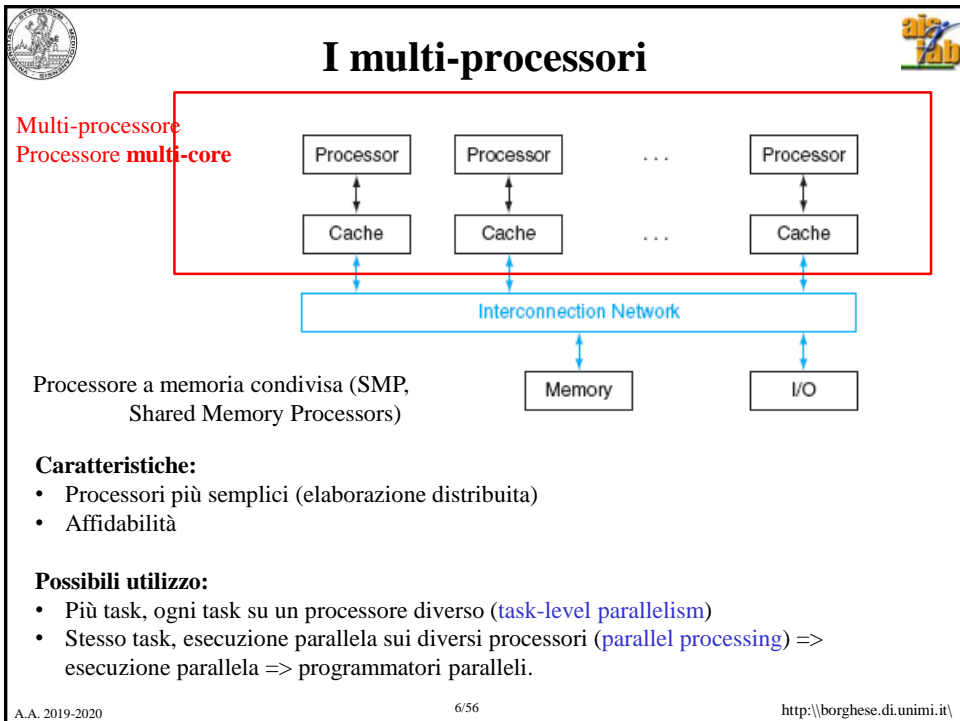
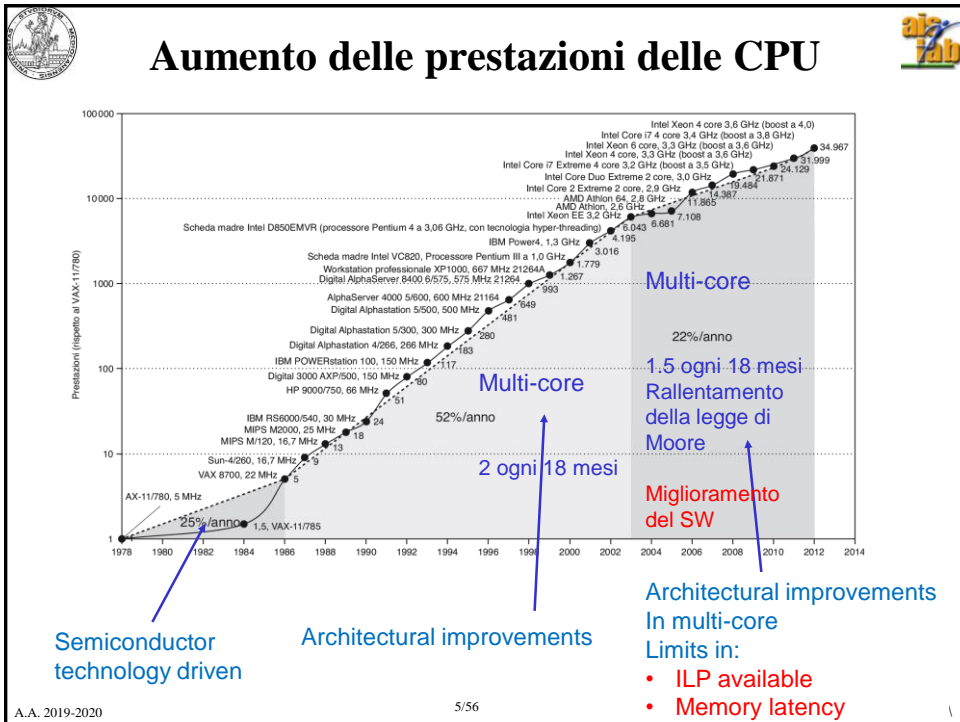
	1982	2004	2018
Potenza	3.3 W	103 W	(30 volte) 35 W
Frequenza	12.5 MHz	3600 MHz	(300 volte) 3600 MHz (4500 MHz)
$\Delta V$	5 V (0 -> 5, TTL)    1 V (0 -> 1, CMOS) ( $\Delta V^2$ 25 volte)		

Energy requires batteries in mobile devices...

A.A. 2019-2020

4/56

<http://borghese.di.unimi.it/>





## Esecuzione parallela il quadro generale



		Software	
		Sequential	Concurrent
Hardware	Serial (pipeline)	Matrix Multiply written in MatLab running on an Intel Pentium 4	Windows Vista Operating System running on an Intel Pentium 4
	Parallel (pipeline)	Matrix Multiply written in MATLAB running on an Intel Xeon e5345 (Clovertown)	Windows Vista Operating System running on an Intel Xeon e5345 (Clovertown)

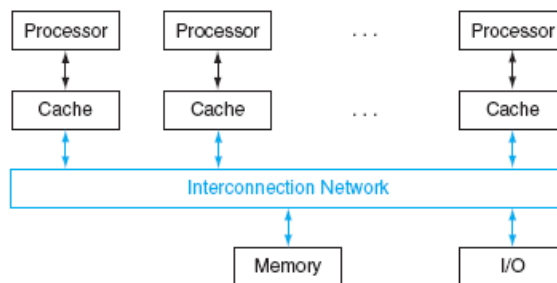
Alcuni task sono naturalmente paralleli (programmazione concorrente) => possono essere eseguiti sequenzialmente o in time sharing su un'architettura monoproiettore.

Altri task sono seriali e occorre capire come parallelizzarli in modo efficiente (moltiplicazione tra matrici, e.g. blocking esteso ai multi-core).

Non è neppure facile parallelizzare task concorrenti in modo tale che le prestazioni aumentino con l'aumentare del numero di core.




## I multi-processori




Chiamo un parallelismo esplicito (la pipe-line multi-scalare è una forma di parallelismo implicito)

Un programma deve essere:

- Corretto
- Risolvere un problema importante (di grandi dimensioni)
- Veloce** (altrimenti è inutile parallelizzare)

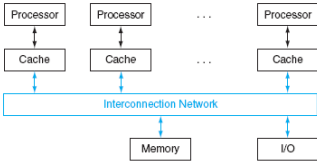


## Esecuzione parallela



**Esecuzione parallela richiede un Overhead (Scheduling):**

- Partizionamento e invio dei carichi di lavoro.
- Coordinamento.



**Scheduling:**

- Analisi del carico di lavoro globale (scheduler).
- Partizionamento del carico sui diversi processori (scheduler, **bilanciamento dei carichi**).
- Coordinamento nell'esecuzione e nella raccolta dei risultati (e.g. reorder station).


Lo scheduling può essere più (Pentium 4) o meno (CUDA) performante. Sempre più importante è il lavoro del programmatore / compilatore.

Infatti. Non si può "perdere" troppo tempo nello scheduling e/o nella compilazione.


A.A. 2019-2020

9/56

<http://borghese.di.unimi.it/>

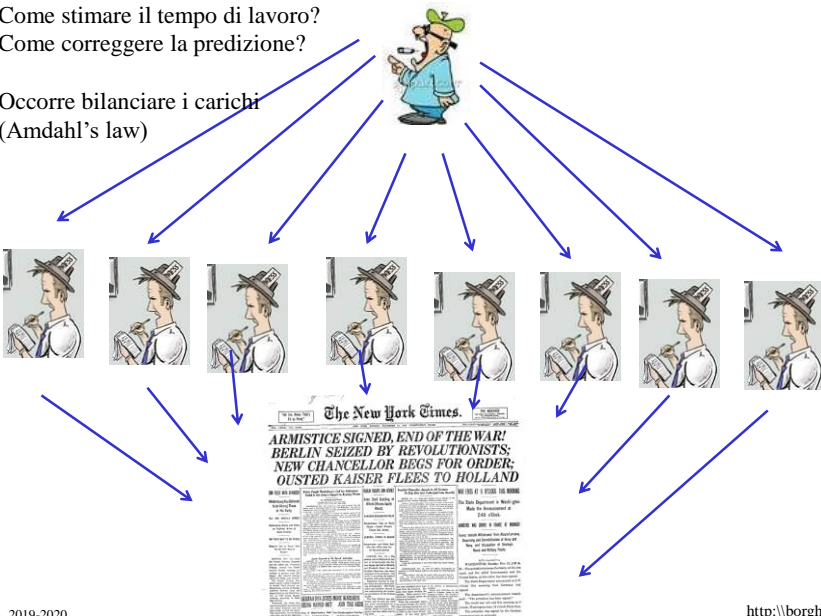


## Un esempio



Come stimare il tempo di lavoro?  
Come correggere la predizione?

Occorre bilanciare i carichi (Amdahl's law)



**The New York Times.**

**ARMISTICE SIGNED, END OF THE WAR!  
BERLIN SEIZED BY REVOLUTIONISTS;  
NEW CHANCELLOR BEGS FOR ORDER;  
OUSTED KAISER FLEES TO HOLLAND**

A.A. 2019-2020

<http://borghese.di.unimi.it/>



## Parallelizzazione dell'esecuzione - I



- Somma di 128,000 elementi di un vettore ( $N=128,000$ ) su un'architettura seriale

```
/* Execute sequentially - 128.000 steps */
sum = 0;
for (i = 0; i < 128.000; i++)
    sum = sum + A[i];      /* sum the assigned element */
```

- Identifichiamo P lotti (batch) che possono essere elaborati in parallelo (non hanno dipendenze)

```
/* Execute sequentially - 128.000 steps = M * P = 1.000 * 128 */
for (k=0; k < 128; k++)      // for each of the P=128 batches
{
    sum[k] = 0;
    for (i = k*1.000; i < (k+1)*1.000; i=i+1) // for each of the M=1.000
                                                // elements inside the k-th batch
    {
        sum[k] = sum[k] + A[i];      // sum the assigned element
    }
}
```

- Il numero di passi di esecuzione non cambia, ma abbiamo creato una gerarchia e possiamo parallelizzare l'esecuzione

A.A. 2019-2020

11/56

<http://borghese.di.unimi.it/>

## Parallelizzazione dell'esecuzione: divide - II



- Somma di 128,000 numeri ( $N=128,000$ ) su un'architettura 128-core ( $P=128$ ).
- Sommo  $N/P (=1.000)$  numeri su ciascun processore
  - Partizionamento dei dati in ingresso
  - Stessa memoria fisica. L'accesso dei diversi processori è su blocchi diversi di memoria fisica.

```
/* Execute in parallel on each Pn processor */
sum[Pn] = 0;
for (i = 1.000*Pn; i < 1.000*(Pn+1); i = i + 1)
    sum[Pn] = sum[Pn] + A[i]; /* sum the assigned areas*/
```

- Posso eseguire le somme parziali in 1000 passi invece che in  $1.000 * 128 = 128.000$  passi: il problema scala con il numero dei processori.
- Ottengo  $P = 128$  somme parziali. Per ottenere la somma finale devo sommare tra loro le somme parziali (**riduzione**). Come?

A.A. 2019-2020

12/56

<http://borghese.di.unimi.it/>



## Parallelizzazione dell'esecuzione: reduction - III



- Sommo i numeri a due a due in modo ricorsivo e gerarchico (**divide and conquer**).

$$\begin{aligned} \text{sum}[0] &= A[0] + A[1] + A[2] + \dots + A[999]; \\ + \\ \text{sum}[N/2+0] &= A[63*1.000+0] + A[63*1.000 + 1] + \dots A[63*1.000 + 999]; \\ = \\ \text{sum}[0] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{sum}[1] &= A[1000] + A[1001] + A[1002] + \dots + A[1999]; \\ + \\ \text{sum}[N/2+1] &= A[64*1.000+0] + A[64*1.000 + 1] + \dots A[64*1.000 + 999]; \\ = \\ \text{sum}[1] \end{aligned}$$

....

A.A. 2019-2020

13/56

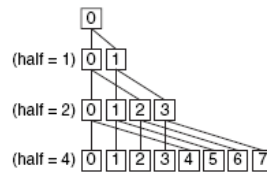
<http://borghese.di.unimi.it/>



## Parallelizzazione dell'esecuzione: reduction - III



- Sommo i numeri a due a due in modo ricorsivo e gerarchico (**divide and conquer**)



```
half = 128; /* 128 processors, Pn, in multiprocessor*/
repeat
  synch(); /* wait for partial sum completion */
  /* Conditional sum needed when half is even */
  half = half/2; /* dividing line on who sums */
  if (Pn < half)
    sum[Pn] = sum[Pn] + sum[Pn+half];
until (half == 1); /* exit with final sum in Sum[0] */
```

A.A. 2019-2020

14/56

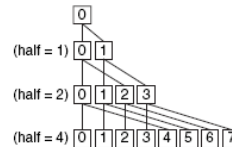
<http://borghese.di.unimi.it/>



## Osservazione



- **Quanto si guadagna in tempo?**
- La riduzione sequenziale richiede  $M$  passi, dove  $M$  è il numero di somme parziali.
- La riduzione parallela richiede  $\log_2(M)$  nel caso in cui ad ogni processore possa essere assegnato una somma parziale.
- Per  $M = 128$  abbiamo:
  - 128 passi per la somma sequenziale
  - 7 passi per la riduzione parallela.



Inoltre, si guadagna dalla parallelizzazione delle somme: occorre un tempo pari a 1000 somme per sommare lotti di 1,000 numeri.

- Per  $M = 1$  processore abbiamo processori abbiamo 128,000 passi.
- Per  $M = 128$  processori con riduzione sequenziale, abbiamo 1000 passi per la somma + 128 passi per la riduzione = 1.128 passi.
- Per  $M = 128$  processori con riduzione parallela, abbiamo 1000 passi per la somma + 7 passi per la riduzione = 1007 passi (circa un fattore pari a 128, il numero di processori).



## Osservazioni



La parallelizzazione è stata esplicitata.

`half = 128;` consente di scalare con il numero di processori

```
if (Pn < half) sum[Pn] = sum[Pn] + sum[Pn+half];
```

Assegna ai diversi processori il ruolo (accumulatore o semplice memoria)

Ma:

```
synch(); /* wait for partial sum completion */
```

Sincronizzazione esplicita alla fine di ogni livello di somme parziali

Distribuzione e sincronizzazione sono problematiche già viste nelle pipe-line superscalari dove venivano risolte dall'HW e/o dal compilatore. Qui distribuzione e sincronizzazione vengono eseguite a livello di codice. Potrebbero essere eseguite dai compilatori. Non sono ancora così "smart" per sfruttare appieno il parallelismo ...





## OPEN MP



An API for shared memory multiprocessing in C, C++, or Fortran that runs on UNIX and Microsoft platforms. It includes compiler directives, a library, and runtime directives (<https://www.openmp.org>). It is managed by the nonprofit technology consortium *OpenMP Architecture Review Board* (or OpenMP ARB), jointly defined by a group of major computer hardware and software vendors.

The core elements of OpenMP are the constructs for **thread creation**, workload distribution (work sharing), data-environment management, thread synchronization, user-level runtime routines and environment variables. **Each thread can be conveniently mapped to one processor or to a group of parallel execution lanes of super-scalar processors.** OMP uses the abstract view of threads.

Opzione utilizzata per il compilatore cc: `cc -fopenmp foo.c`

OpenMP extends C using *pragmas*, which are just commands to the C macro preprocessor like `#define` and `#include`.

To set the number of processors we want to use to be 128:

```
#define P 128
#pragma omp parallel num_threads(P) // We will use P = 128 parallel threads
```



## For OpenMP to a for cycle



### Fase di accumulazione

```
#pragma omp parallel for // The loop will be the parallelized for:
for (Pn = 0; Pn < P; Pn += 1)
    for (i=1.000*Pn; i < 1.000*(Pn+1); i += 1) // Each thread sums 1000 numbers
        sum[Pn] += A[i]; //sums the assigned data of A
```

### Fase di riduzione

```
#pragma omp parallel for reduction(+ : FinalSum)
for (i = 0; i < P; i += 1)
    FinalSum += sum[i]; /* Reduce to a single number */
```



## Alcune criticità del supporto alla parallelizzazione



Since OpenMP is a **shared memory** programming model, most variables in OpenMP code are visible to **all threads** by default (they are **shared** by threads). But sometimes private variables are necessary to avoid a **race condition** (competing for the same memory cell).

Moreover, there is a need to **pass values between the sequential part and the parallel region** (the code block executed inside one thread and that executed in other threads), so data environment management is introduced as *data sharing attribute clauses* by appending them to the OpenMP directive.



## Clausole di coerenza della memoria



- **Shared:** the data declared outside a parallel region is shared, which means visible and accessible by all threads simultaneously. By default, **all variables in the work sharing region are shared except the loop iteration counter**.
- **Private:** the data declared within a parallel region is **private to each thread**, which means each thread will have a local copy and use it as a temporary variable. Viene bloccata l'A **private variable is not initialized** (cf. Firstprivate) **and the value is not maintained for use outside the parallel region**. By default, the loop iteration counters in the OpenMP loop constructs are private (**the data are not modified by other threads, but are not modified by the same thread too except the iteration counters**).
- Firstprivate: like private except initialized to original value (that in MM).
- Lastprivate: like private except original value is updated after construct (**modification allowed at the end of execution**).
- Reduction: a safe way of joining work from all threads after construct.



## Clauseole di consistenza della memoria (sincronizzazione)



- **Critical:** the enclosed code block will be executed by only one thread at a time, and not simultaneously executed by multiple threads. It is often used to protect shared data from race condition.
- **Atomic:** the memory update (write, or read-modify-write) in the next instruction will be performed atomically. It does not make the entire statement atomic (on that particular memory cell); only the memory update is atomic. A compiler might use special hardware instructions for better performance than when using *critical*.
- **Ordered:** the structured block is executed in the order in which iterations would be executed in a sequential loop (forces the sequentiality of reads / writes).
- **Barrier:** each thread waits until all of the other threads of a team have reached this point. A work-sharing construct has an implicit barrier synchronization at the end (e.g. somma degli elementi di un vettore).
- **Nowait:** specifies that threads completing assigned work can proceed without waiting for all threads in the team to finish. In the absence of this clause, threads encounter a barrier synchronization at the end of the work sharing construct.

A..

\



## Multi-threading processors



Each thread can be conveniently mapped to one processor or to a group of parallel execution lanes of super-scalar processors: **Simultanous multi-threading**.

Vantaggi, Se ci si limita all'esecuzione di un thread solo, si ha:

- Un parallelismo a livello di istruzioni limitato (non riesco a riempire gli issue slots)
- Stalli dovuti a miss che non si possono evitare (latenze lunghe dovute a miss penalty)



## GPU



Sviluppo della grafica a partire dagli anni '90. Workstation grafiche (Silicon Graphics).  
Calcolo intensive, parallelo (e.g. texture mapping, rendering, trasformazioni geometriche....).  
**Processori specializzati per la pipe-line grafica. Graphical Processing Units.**

**CUDA** (Compute Unified Device Architecture) parallel computing platform and programming model developed by NVIDIA. Consente di scrivere in modo relativamente facile programmi che possano essere eseguiti su GPU. **GPU come co-processore per calcolo vettoriale.**

### Caratteristiche:


- Una GPU è un co-processore della CPU. Non deve fare tutto. E' specializzata nel calcolo massivo parallelo. Gli altri task sono lasciati alla CPU.
- Trattamento di quantità massicce di dati (Terabyte). Velocità di calcolo elevate.
- Per nascondere la **latenza della memoria**, la GPU utilizza **multi-threading massiccio**, la CPU su una costellazione di tecniche tra cui la speculazione sulla gerarchia di memoria.
- La memoria della GPU è orientate alla larghezza di banda (i.e. interleaving, ampiezza del bus), la memoria della CPU è orientate alla riduzione della latenza.
- La GPU è basata su un gran numero di processori semplici paralleli (architettura MIMD).
- La GPU deve trasferire i dati da / per la memoria della CPU.




## Struttura delle GPU



	Core i7 960	"Tesla" GTX 280	"Fermi" GTX 480	Rapporto 280 / i7	Rapporto 480 / i7
Numero di elementi di elaborazione (core o SM)	4	30	15	7,5	3,8
Frequenza di clock (GHz)	3,2	1,3	1,4	0,41	0,44
Dimensione del chip	263	576	520	2,2	2,0
Tecnologia	Intel 45 nm	TSMC 65 nm	TSMC 40 nm	1,6	1,0
Potenza (chip, non modulo)	130	130	167	1,0	1,3
Numero transistor	700 M	1400 M	3030 M	2,0	4,4
Larghezza di banda della memoria (GByte/s)	32	141	177	4,4	5,5
Larghezza SIMD in singola precisione	4	8	32	2,0	8,0
Larghezza SIMD in doppia precisione	2	1	16	0,5	8,0
FLOPS di picco scalari in singola precisione (GFLOP/s)	26	117	83	4,6	2,5
FLOPS di picco SIMD in singola precisione (GFLOP/s)	102	da 311 a 933	da 515 a 1344	3,0-9,1	6,6-13,1
(SP1 somma o moltiplicazione)	N.A.	(311)	(515)	(3,0)	(6,6)
(SP1 istruzioni moltiplicazione e addizione fuse)	N.A.	(622)	(1344)	(6,1)	(13,1)
(SP rare, pacchetti di esecuzione doppi contenenti moltiplicazioni e addizioni fuse)	N.A.	(933)	N.A.	(9,1)	-
FLOPS di picco SIMD doppia precisione (GFLOP/s)	51	78	515	1,5	10,1



## Benchmarks




Kernel	Unità di misura	Core i7 960	GTX 280	GTX 280 / i7 960
SGEMM	GFLOP/s	94	364	3,9
MC	Miliardi cammini/s	0,8	1,4	1,8
Conv	Milioni pixel/s	1,25	3,5	2,8
FFT	GFLOP/s	71,4	213	3,0
SAXPY	GByte/s	16,8	88,8	5,3
LBM	Milioni accessi/s	85	426	5,0
Solv	Frame/s	103	52	0,5
SpMV	GFLOP/s	4,9	9,1	1,9
GJK	Frame/s	67	1020	15,2
Sort	Milioni elementi/s	250	198	0,8
RC	Frame/s	5	8,1	1,6
Search	Milioni ricerche/s	50	90	1,8
Hist	Milioni pixel/s	1517	2583	1,7
Bilat	Milioni pixel/s	83	475	5,7


David A. Patterson, John L. Hennessy, STRUTTURA E PROGETTO DEI CALCOLATORI, Zanichelli editore S.p.A. Copyright © 2015

GPU è co-processore tutta la parte di interfacciamento con l'esterno, lancio ... è demandata alla CPU.

A.A. 2019-2020 25/56 <http://borghese.di.unimi.it/>



## Struttura di una GPU



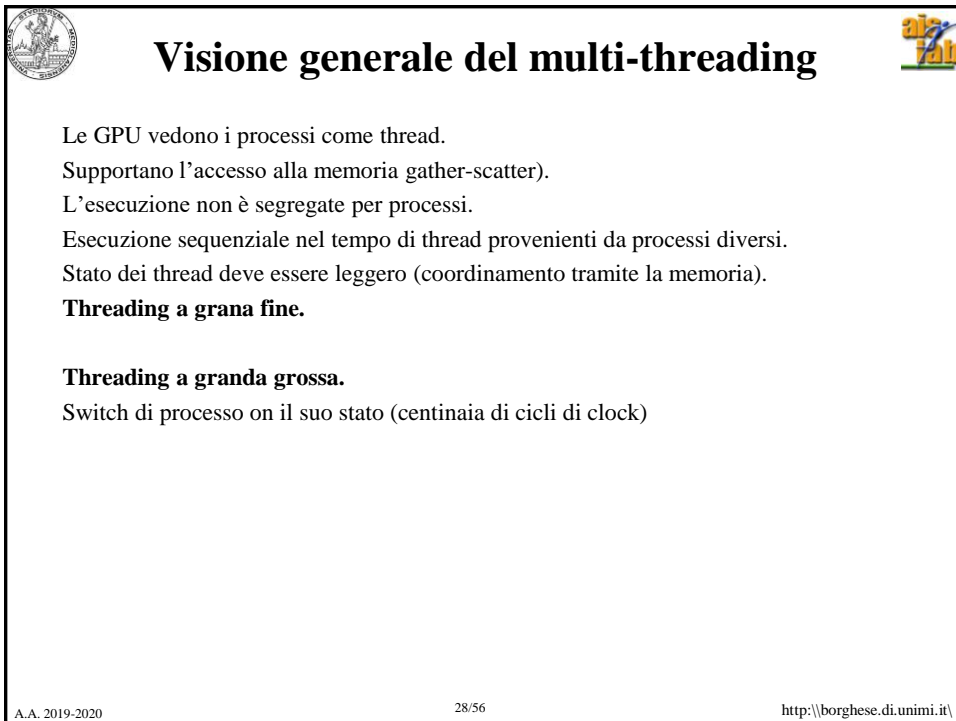
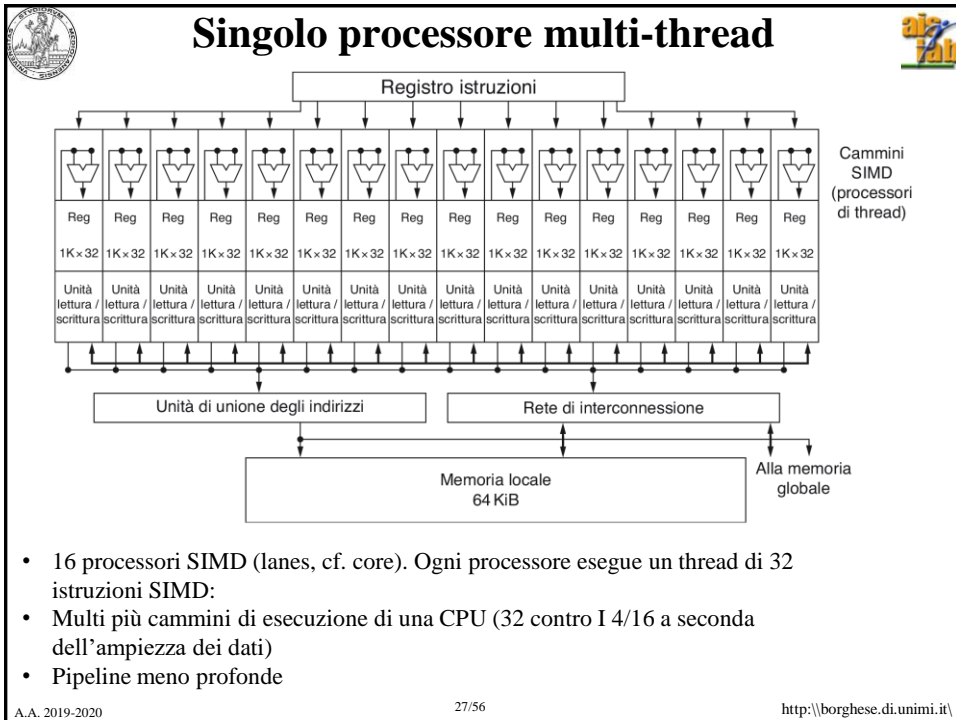
La GPU lavora su thread


Scheduling gerarchico dell'esecuzione:

- 1) Thread block scheduler (Avvia ad esecuzione blocchi di thread).
  - a) Blocchi di thread vengono assegnati ai diversi processori SIMD, ciascun processore è multi-thread.
  - b) Nelle CPU i processi (thread multipli) vengono assegnati ai diversi Core, ciascun core è multiple-issue.
- 2) Nel processore SIMD abbiamo un thread scheduler.
  - a) Lancia in esecuzione i diversi thread.
  - b) Lancia in esecuzione le diverse istruzioni


NB Ciascun thread è costituito da un'istruzione SIMD (esecuzione in parallelo)  
 NB Ciascuna istruzione +(moderatamente) vettoriale.

A.A. 2019-2020 26/56 <http://borghese.di.unimi.it/>

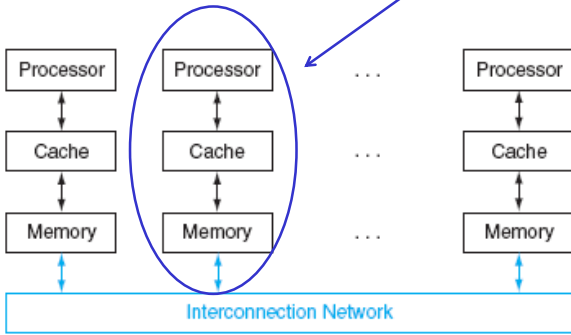




# I cluster



“Architettura stand-alone - PC”




Synchronization through **message passing** multiprocessors (sender – receiver).


Modalità tipica delle architetture SW concorrenti (Robot: AIBO Sony, File servers)  
 Ogni architettura ha la sua memoria, il suo SO. La rete di interconnessione non può essere così veloce come quella dei multi-processori.

E' un'architettura molto più robusta ai guasti, facile da espandere.  
 I messaggi devono essere identificati in anticipo in modo esplicito.

Massive parallelism -> data center -> Grid computing (SETI@home, 257 TeraFLOPS->  
 Cloud computing.



# Sommarrio




## Le architetture multi-processorore

### Gestione della memoria


A.A. 2019-2020

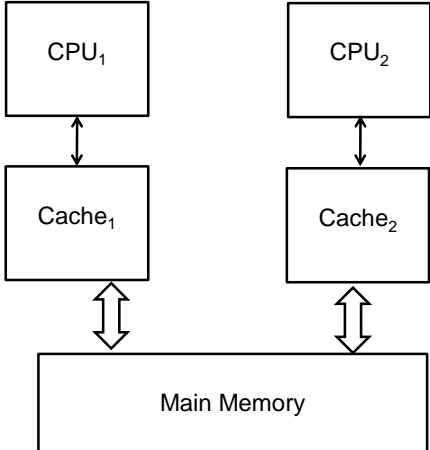
30/56

<http://\borgnese.di.unimi.it>



## Cache in un'architettura dual-core







Le cache si parlano attraverso la memoria principale

Più cache ed un'unica memoria principale: **“the view of memory held by two different processors is through their individual caches”**

A.A. 2019-2020
31/56
<http://borghese.di.unimi.it/>

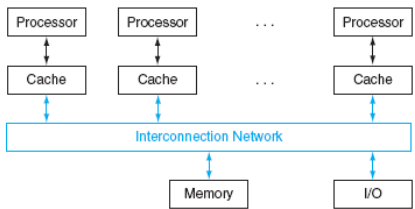


## Esecuzione parallela con una memoria condivisa



La memoria viene suddivisa in memoria condivisibile e memoria non condivisibile o privata del singolo processo. In questo secondo caso la parte corrispondente della memoria principale non può essere utilizzata da altri processi.

- Occorre una coordinazione tra i diversi processi nell'accesso alla memoria (sincronizzazione) e nella gestione delle copie dei dati all'interno della gerarchia di memoria => **cache coherence**.
- Occorre coordinare la sequenza temporale degli accessi (data race) => **consistenza**.



A.A. 2019-2020
32/56
<http://borghese.di.unimi.it/>





## Consistenza della memoria mediante lock



Occorre che la lettura di una cella di memoria avvenga **dopo che** la scrittura della stessa cella da parte di un altro processo, logicamente eseguito prima, sia terminato. Questo non è garantito per:

- Esecuzione fuori ordine
  - Esecuzione su più thread.
- Come garantire la piena proprietà di una linea di memoria?
  - **Data race** sulla memoria principale → **Lock** di una cella di memoria e unlock (**atomic operations**).
  - Il lock è una proprietà definita via SW (librerie dal SO o compilatore (OpenMP)).
  - Una tipica operazione di lock prevede lo scambio dei dati tra un registro ed una cella di memoria: nessun altro processore o processo può inserirsi fino a quando l'operazione atomica non è terminata (**atomic swap**).
  - Viene inserito un meccanismo hardware di blocco di una cella di memoria (lock o lucchetto).
  - Viene gestito dalla parallelizzazione (e.g. OpenMP) attraverso il sotto-sistema di controllo della memoria (libreria del SO).

Il lock è un meccanismo comune nella condivisione dei processi. Si utilizza ad esempio anche quando si scrivono documenti condivisi.



## Meccanismo di lock – supporto ISA



Serve per proteggere la memoria da accessi di altre procedure. *Non deve succedere nulla tra la read di una cella e la successiva scrittura della stessa cella.*

L'accesso ad una certa cella di memoria viene riservato ad una certa procedura (e ad un certo processore)

Scambio il contenuto di \$s4 con il contenuto della memoria in 0(\$s1) incrementato di 4. Posso farlo solo se il lucchetto è aperto (e lo chiudi per gli altri thread), non posso farlo se il lucchetto è già chiuso da un altro thread.

```

try:    add $t0, $zero, $s4 # lucchetto tentativamente aperto, memorizzato in $t0
          ll $t1, 0($s1)    # load linked (lettura condizionata)
          addi $t1, $t1, 4   # do something on $t1
          sc $t0, 0($t1)    # store conditional the new value of $t1
                               # il lucchetto viene testato in scrittura. Se la scrittura fallisce il
                               # lucchetto è chiuso da un altro thread e occorre aspettare
          beq $t0, $zero, try # repeat if store fails (se ha successo $t0 = 1).
          addi $s4, $t1, 0
  
```

Se la procedura non è riuscita a leggere o non è riuscita a scrivere perchè c'era un blocco sulla cella di memoria, \$t0 conterrà 0 e si riprova. Rischio di stallo. **Utilizzata per costruire i semafori nei SO.**



## Il meccanismo di lock - riassunto



Istruzioni corrispondenti al meccanismo hardware del **lock**:

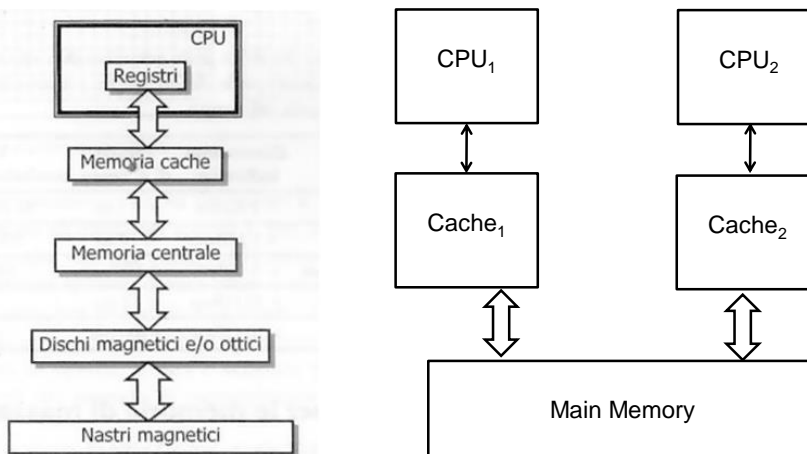
- *load linked* (load collegata, *ll*) + *store conditional* (store condizionata, *sc*) che vengono utilizzate in sequenza.
- Se il contenuto di una locazione di memoria letta dalla *load linked* venisse alterato prima che la *store condizionata* abbia salvato in quella cella di memoria il dato, l'istruzione di *store condizionata* fallisce.
- L'istruzione di *store condizionata* ha quindi due funzioni: salva il contenuto di un registro in memoria *ed* imposta il contenuto di quel registro a 1 se la scrittura ha avuto successo e a 0 se invece è fallita.
- L'istruzione di *load linked* restituisce il valore letto e l'istruzione di *store condizionata* restituisce 1 solamente se la scrittura ha avuto successo.
- Controllo del contenuto del registro target associato all'istruzione di *store condizionata*.

A.A. 2019-2020

35/56

<http://borghese.di.unimi.it/>

## Coerenza della memoria in un'architettura



Più cache ed un'unica memoria principale: **“the view of memory held by two different processors is through their individual caches”**. Cache, Memoria principale e le altre memorie dovrebbero contenere lo stesso dato allo stesso indirizzo.

A.A. 2019-2020

36/56

<http://borghese.di.unimi.it/>



## Singolo processore: scrittura in MM



Quando c'è register spilling o viene richiesta una scrittura in memoria (sw \$t0, 24(\$t1)), il dato viene scritto in cache e si verifica un **disallineamento** della memoria principale e della cache.

La scrittura può provocare **disallineamento** (sfida la coerenza della gerarchia di memoria).

**Ogni volta che si ha una richiesta di scrittura possono succedere due cose:**

- La linea in cache individuata contiene già la parola con l'indirizzo della write.
- La linea in cache individuata non contiene la parola con l'indirizzo della write. In questo caso si ha una miss in cache e occorre prima caricare in cache l'intera linea, cioè tutte le parole del micro-blocco della memoria principale.

Si cerca di anticipare lo svuotamento di una linea di cache con i meccanismi di speculazione. Particolarmente vantaggioso per le memorie cache associative.



## Write through



**Write-through.** Scrittura in cache e contemporaneamente in RAM.

*Write\_buffer* per liberare la CPU (DEC 3100) altrimenti stalli lunghi (100 cicli di clock)

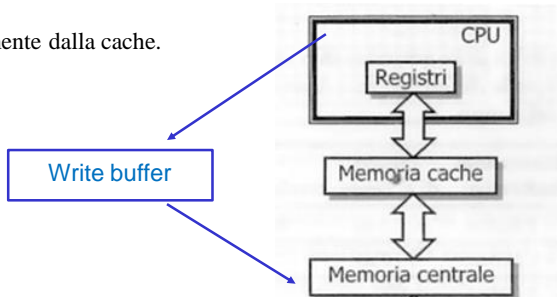
*Chi libera il write buffer?*

*Cosa succede se il write buffer è pieno?*

Sincronizzazione tra contenuto della Memoria Principale (che può essere **letto** anche da I/O e da altri processori) e Cache.

Svantaggio: traffico intenso sul bus per trasferimenti di dati in memoria.

Letture esclusivamente dalla cache.





## Write-back



**Write-back.** Scrittura ritardata. Scrivo quando devo scaricare il blocco di cache.

Utilizzo un bit di flag che viene settato quando altero il contenuto del blocco. Questo flag si chiama “dirty bit”.

Vantaggiosa con cache n-associative.

Alla Memoria Principale trasferisco il blocco quando devo svuotare una linea di cache (è equivalente al register spilling).

Aumento dell'efficienza mediante **write buffer** per la gestione delle miss.

Contenuto della memoria principale e della cache può non essere allineato.

E' vantaggiosa per le memorie virtuali: il costo di trasferimento di una linea dalla memoria principale è molto inferiore all'accesso alla memoria. Si cerca quindi di ottimizzare il trasferimento.



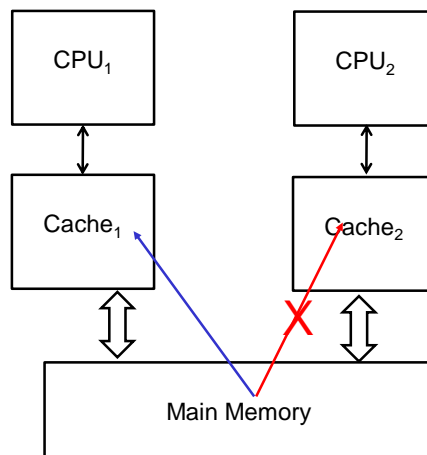
## Coerenza nella gerarchia di memoria



**Migrazione.** Il dato migra dalla MM a una delle cache. Le altre cache non possono accedere a quel dato.

**Replicazione.** Il dato viene copiato in entrambe le cache.

Cosa succede se viene scritto in una delle due cache?





## Consistenza e coerenza: esempio - I



**Coerenza:** determina se il dato letto dalla cache è lo stesso di quello contenuto nella memoria principale.

**Consistenza:** quando un dato può essere letto dopo una scrittura.

Memoria write-through.

Passo	Evento	Contenuto cache processore A	Contenuto cache processore B	Contenuto MM
0	Nulla	X	X	0
1				
2				
3				



## Consistenza e coerenza: esempio - II



**Coerenza:** determina se il dato letto dalla cache è lo stesso di quello contenuto nella memoria principale.

**Consistenza:** quando un dato può essere letto dopo una scrittura.

Memoria write-through.

Passo	Evento	Contenuto cache processore A	Contenuto cache processore B	Contenuto MM
0	Nulla	X	X	0
1	Processore A legge (lw)	0	X	0
2				
3				



## Consistenza e coerenza: esempio - III



**Coerenza:** determina se il dato letto dalla cache è lo stesso di quello contenuto nella memoria principale.

**Consistenza:** quando un dato può essere letto dopo una scrittura.

Memoria write-through.

Passo	Evento	Contenuto cache processore A	Contenuto cache processore B	Contenuto MM
0	Nulla	X	X	0
1	Processore A legge (lw)	0	X	0
2	Processore B legge (lw)	0	0	0
3				



## Consistenza e coerenza: esempio - IV



**Coerenza:** determina se il dato letto dalla cache è lo stesso di quello contenuto nella memoria principale.

**Consistenza:** quando un dato può essere letto dopo una scrittura.

Memoria write-through.

Passo	Evento	Contenuto cache processore A	Contenuto cache processore B	Contenuto MM
0	Nulla	X	X	0
1	Processore A legge (lw)	0	X	0
2	Processore B legge (lw)	0	0	0
3	Processore A scrive 1 (sw)	1	0	1

Disallineamento tra cache A e MM, e cache B.

Cosa succederebbe se la cache fosse "Write-back"? Disallineamento cache A, e cache B e MM che continuerà a contenere 0.

Deve esserci un meccanismo perché ci si accorga e si gestisca il disallineamento.



## Coerenza delle memorie cache



Mantenimento dell'informazione di cache coerente tra varie cache (sistemi multi-processori).

Elemento chiave è il protocollo per il **tracking dello stato** (e.g. dirty bit, bit di validità) di ciascuna linea di ciascuna cache.

In cache, oltre al TAG e al bit di validità viene memorizzato lo stato della linea.

Protocollo di **bus snooping**.

- Distribuito (non esiste un controllore centrale delle cache ege mantenga l'informazione di stato – arbitraggio dei bus decentralizzato).
- Meccanismo di trasmissione a tutte le cache (broadcast) degli **eventi** (letture/scritture).
- Ogni cache monitora (snoops – curiosa/spia) questa trasmissione.
- In base a quello che monitora, decide “autonomamente” delle proprie linee.

Protocollo **directory-based**.

- Centralizzato (esiste un'unica locazione della MMU che mantiene lo stato di tutte le linee di cache – arbitraggio centralizzato).
- L'arbitro decide cosa fare delle linee di cache.
- Overhead maggiore.
- Traffico minore (niente broadcast).



## Protocolli di snooping



Ogni trasferimento dalla Memoria Principale viene monitorato da **tutte** le cache.

Il controller della cache monitora indirizzo + segnale di controllo (**solo le write sono critiche**) per la MM prodotto da tutti i core.

**Filosofia: il protocollo fa in modo che un processore abbia l'accesso esclusivo al dato (cella di MM) prima che possa scrivere.**

**Write invalidate protocol.** Se il dato è posseduto anche da alter cache, viene invalidato su queste altre cache (viene invalidate l'intera linea).

La linea viene invalidate utilizzando il **bit di validità**.



## Write invalidate protocol - I



In questo caso si mira a garantire a ciascuna cache la piena proprietà di un dato. “*Exclusive access ensures that no other readable or writable copies of an item exist when the write occurs: all other cached copies of the item are invalidated*”.

Supponiamo questa situazione:

Attività Processore	Attività del bus	Contenuto cache processore A	Contenuto cache processore B	Contenuto della locazione X della MM
Nulla	Nulla	X	X	0



## Write invalidate protocol - II



Lettura di un dato dalla Memoria Principale in posizione X sia da parte della CPU A che da parte della CPU B:

Attività Processore	Attività del bus	Contenuto cache processore A	Contenuto cache processore B	Contenuto della locazione X della MM
Nulla	Nulla	X	X	0
La CPU A legge X	La cache A ha una miss per X	0	X	0
La CPU B legge X	La cache B ha una miss per X	0	0	0





## Write invalidate protocol - III



**Scrittura** di un dato nella Memoria Principale in posizione X da parte della CPU A.

Attività Processore	Attività del bus	Contenuto cache processore A	Contenuto cache processore B	Contenuto della locazione X della MM
Nulla	Nulla	X	X	0
La CPU A legge X	La cache A ha una miss per X	0	X	0
La CPU B legge X	La cache B ha una miss per X	0	0	0
La CPU A scrive 1 in X	Invalida la cache B	1	X	1

Potrebbe la CPU B scrivere nella stessa locazione di memoria X?

Si sta utilizzando una cache con scrittura in WriteBack o in WriteThrough?



## Write invalidate protocol - IV




**Scrittura** di un dato nella Memoria Principale in posizione X da parte della CPU A.


Attività Processore	Attività del bus	Contenuto cache processore A	Contenuto cache processore B	Contenuto della locazione X della MM
Nulla	Nulla	X	X	0
La CPU A legge X	La cache A ha una miss per X	0	X	0
La CPU B legge X	La cache B ha una miss per X	0	0	0
La CPU A scrive 1 in X	La cache A ha una hit per X	1	0	1
Nulla	Invalida la cache B	1	X	1

Potrebbe la CPU B scrivere nella stessa locazione di memoria X?

Si sta utilizzando una cache con scrittura in WriteBack o in WriteThrough?



## Write invalidate protocol - V




Attività Processore	Attività del bus	Contenuto cache processore A	Contenuto cache processore B	Contenuto della locazione X della MM
Nulla	Nulla	X	X	0
La CPU A legge X	La cache A ha una miss per X	0	X	0
La CPU B legge X	La cache B ha una miss per X	0	0	0
La CPU A scrive 1 in X	La cache A ha una hit per X	1	0	1
Nulla	Invalida la cache B	1	X	1
La CPU B legge X	La cache B ha una miss per X	1	1	1


Supponiamo che la CPU B abbia bisogno ancora del dato in X. Questo dato non è ora più presente in cache (bit di validità = 0). Cosa deve fare?

E' stata ristabilita la coerenza.

A.A. 2019-2020
51/56
<http://borghese.di.unimi.it/>



## Come agisce il sottosistema di memoria - I



TAG	v	d	Data
57	1	0	

TAG	v	d	Data
57	1	0	

μProcessore 3

↕

lw \$7, N

↕

Main Memory

↕

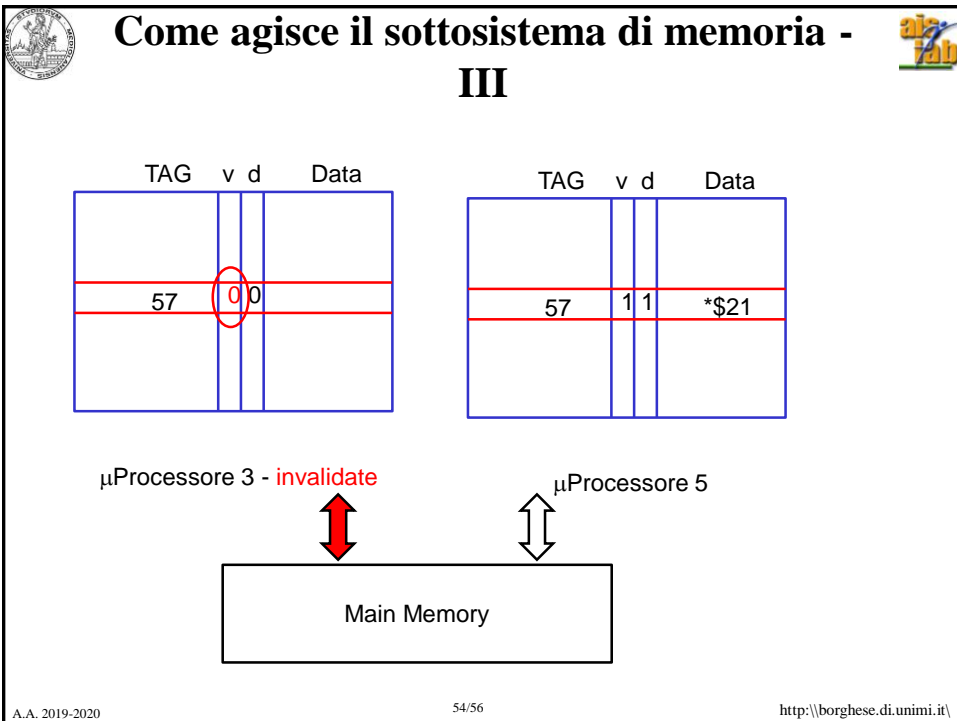
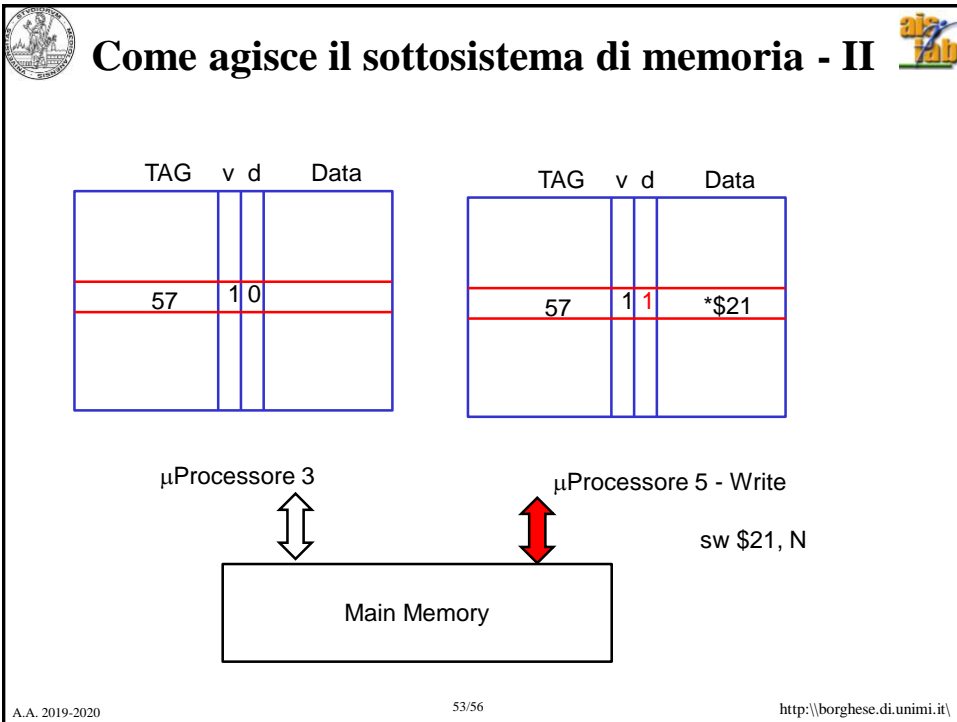
μProcessore 5

↕

lw \$11, N

N ha TAG 57

A.A. 2019-2020
52/56
<http://borghese.di.unimi.it/>





## Altri meccanismi per la cache coherence



### Hardware transparency.

Circuito addizionale attivato ad ogni scrittura della Memoria Principale.  
Copia la parola aggiornata in tutte le cache che contengono quella parola.

### Noncachable memory.

Viene definita un'area di memoria condivisa, che non deve passare per la cache.

NB Blocchi di grandi dimensioni possono provocare il **false sharing**. Due programmi che sono in esecuzione su due CPU diverse richiedono **due variabili diverse** ma che **ricadono nella stessa linea della cache**. Alla MMU la linea di cache appare condivisa e si innesca il meccanismo di invalidazione.

Soluzione: **allocare le due variabili in memoria principale in modo tale che cadano in due micro-blocchi diversi**. **I compilatori (ed i programmatori) sono incaricati di risolvere questo problema.**



## Sommario



Le architetture multi-processore  
Gestione della memoria