

●●● معماری کامپیوتر (۱۳۹۰-۱۱-۱۳)

جلسه‌ی چهارم



دانشگاه شهید بهشتی

دانشکده‌ی مهندسی برق و کامپیوتر

زمستان ۱۳۹۰

احمد محمودی ازناوه

- قانون Amdahl
- رابطه‌ی توان مصرفی و بار محاسباتی
- MIPS معیاری دیگر برای ارزیابی کامپیوترها
- آشنایی با زبان اسمبلی MIPS



قانون Amdahl

- برنامه‌ای را در نظر بگیرید که زمان پاسخ آن ۱۰۰ ثانیه است، ۸۰ ثانیه‌ی مربوط به عملیات ضرب می‌باشد، سرعت عملیات ضرب چند برابر شود تا سرعت برنامه پنج برابر شود؟

$$T_{\text{improved}} = \frac{T_{\text{affected}}}{\text{improvement factor}} + T_{\text{unaffected}}$$

$$20 = \frac{80}{n} + 20$$

راهم: نباید انتظار داشت متناسب با بهبود یک بخش عملکرد کلی بهبود یابد
شدنی نیست!

Amdahl's law



Amdahl قانون

بهبود کارایی سیستم، هنگامی که بخشی از آن بهبود یابد

نتیجه: بهترین است قیمت‌های پرکاربرد بهبود یابند

توان مصرفی

• توان مصرفی X4

– در صورت به‌کارگیری ۱۰۰ درصدی 295W

– در صورت به‌کارگیری ۵۰ درصدی 246W

– در صورت به‌کارگیری ۱۰ درصدی 180W

• سرورهای گوگل اغلب با ده تا پنجاه درصد ظرفیت کار می‌کنند و تنها یک درصد اوقات بار آن به صد درصد می‌رسد.



Energy-proportional computing

معیاری دیگر برای ارزیابی کارایی

MIPS: million instructions per second

$$\text{MIPS} = \frac{\text{Instruction count}}{\text{Execution time} \times 10^6}$$

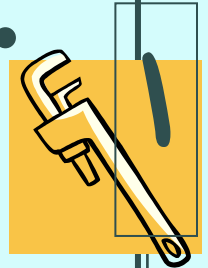
- در SAهای متفاوت، تواناییها فرق می‌کند.
- MIPS در یک کامپیوتر خاص برای برنامه‌های متفاوت، مقادیر متفاوتی خواهد داشت.

$$\text{MIPS} = \frac{\text{Instruction count}}{\frac{\text{Instruction count} \times \text{CPI}}{\text{Clock rate}} \times 10^6} = \frac{\text{Clock rate}}{\text{CPI} \times 10^6}$$



اصول طراحی سفت‌افزار – استفاده از ثبات‌ها

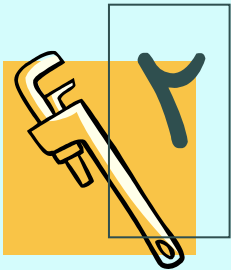
• نظم (Regularity) منجر به آرائی مدارى ساده‌تر (Simplicity) مى‌شود.



– مدار ساده‌تر معادل به دست آوردن مدارى با کارایی بالا و قیمتی پایین خواهد شد.

– سخت‌افزار برای تعداد عملوند متخیر پیچیده‌تر است.

– طرح هرچه کوچک‌تر باشد، سریع‌تر خواهد بود.



حافظه به عنوان عملوند

- ساختارهای پیچیده‌تر در حافظه ذخیره می‌شوند.
 - مانند آرایه‌ها، ساختارها و ...
- برای اعمال دستورهای مسابی
 - داده از حافظه به ثبات متقل شده و پس از انجام محاسبات، حاصل در حافظه نوشته می‌شود.
- هر خانه‌ی حافظه به یک بایت اشاره می‌کند.
- کلمات در حافظه هم‌تراز شده‌اند، شروع هر کلمه مضربی از چهار است.
- در MIPS، خانه‌ی حافظه با آدرس کوچک‌تر، حاوی بایت پرارزش‌تر است.



alignment restriction

big-endian

بخش پرارزش‌تر در خانه‌ی اول قرار می‌گیرد

ثبات و حافظه

- دستیابی به محتوای ثبات‌ها بسیار سریع‌تر از محتوای حافظه می‌باشد.
- برای هر بار دستیابی به حافظه، اجرای دستورات lw و sw لازم است. یعنی تعداد دستورات بیشتر است.
- کامپایلر باید تا جایی که ممکن است از رجیسترها به عنوان متغیر استفاده کند.
- در صورت در اختیار نداشتن ثبات، از بین متغیرها، آن‌هایی که کمتر مورد استفاده قرار می‌گیرند، از ثبات خارج می‌شوند.
- استفاده بهینه از فضای ثبات‌ها مهم است.

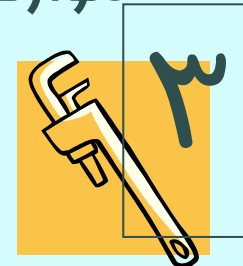


- در بسیاری موارد لازم است، از اعداد ثابت در برنامه‌ها استفاده کرد. چه راهی پیشنهاد می‌دهید؟
– به عنوان مثال در صورتی که بخواهیم به \$s3 چهار واحد اضافه کنیم؟

```
lw $t0, AddrConstant4($s1) # $t0= constant 4  
add $s3, $s3, $t0
```

- با توجه به استفاده مکرر از چنین دستوراتی (بر اساس آزمون SPEC2006 نیمی از دستورات MIPS دارای عملوند ثابت هستند) و این اصل که
– موارد پر استفاده، باید سریع‌تر باشند.

```
addi $s3, $s3, 4
```



قالب دستورهای MIPS



• فیلدهای دستور:

– op: دستور را مشخص می‌کند.

– rs: ثبات منبع اول

– rt: دومین ثبات منبع

– rd: ثبات مقصد

– shamt: میزان شیفت

– funct: نوع خاصی از دستور



op	rs	rt	rd	shamt	funct
6 bits	5 bits	5 bits	5 bits	5 bits	6 bits

add \$t0, \$s1, \$s2

special	\$s1	\$s2	\$t0	0	add
---------	------	------	------	---	-----

0	17	18	8	0	32
---	----	----	---	---	----

000000	10001	10010	01000	00000	100000
--------	-------	-------	-------	-------	--------

$00000010001100100100000000100000_2 = 02324020_{16}$

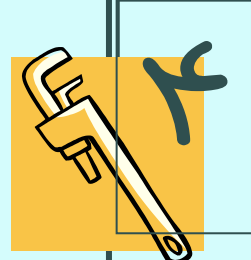


دستورهای با عملوند ثابت



• برای دستورات lw، st و دستوراتی که نیاز به استفاده از ثابت‌ها دارند، قالب دیگری مطرح می‌شود.

- rt: ثبات منبع یا مقصد
- بدین ترتیب می‌توان ثابتی از -2^{15} تا $2^{15} - 1$ را در این گونه دستورها به کار برد.
- همچنین، برای دستوراتی که با آدرس حافظه کار می‌کنند، بخش آخر دربردارنده‌ی آدرس می‌باشد.

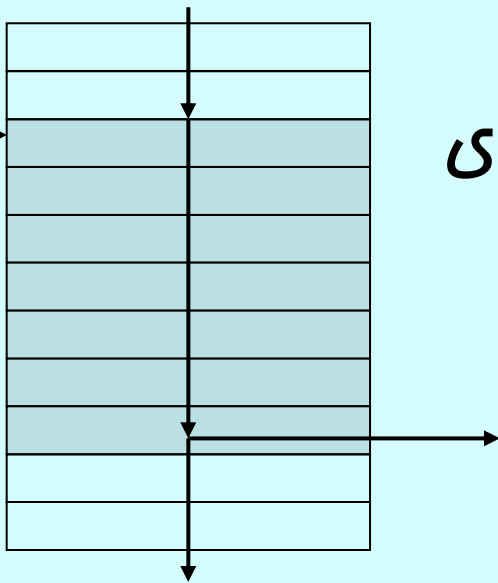


Constant

- در یک طراحی خوب، معادل حل یک مسأله‌ی بهینه‌سازی است.
 - استفاده از قالب‌های متنوع طراحی را پیچیده می‌کند، در عوض طول دستورات ثابت مانده است.
 - با این حال، باید تا جایی که شدنی است، قالب‌ها مشابه باشند.



- یک بلوک پایه مجموعه‌ای از دستورهاست که
 - دارای دستورات پرش نیستند (به جز انتها)
 - دارای برچسب نیستند (به جز ابتدا)
- کامپایلر برای بهینه‌سازی بلوک‌های پایه را شناسایی می‌کند.
- پردازنده‌های پیشرفته می‌تواند اجرای بلوک‌های پایه را تسریع بخشند.



- دستورهای `blt` و `bge`
 - سخت‌افزار مدارهای $<$ و \leq نسبت به $=$ یا \neq کندتر هستند.
 - هنگامی که با پرش همراه شوند، به زمان بیشتری نیاز دارند و در نتیجه پالس ساعت کندتر خواهد شد.
 - بدین ترتیب تمام دستورها کند می‌شوند.
- در MIPS دستور پرش در حالتی رجیستری از دیگری کوچک‌تر باشد، تعبیه نشده است. چنین دستوری پیچیده است. استفاده از دو دستور ساده ترجیح داده شده است.

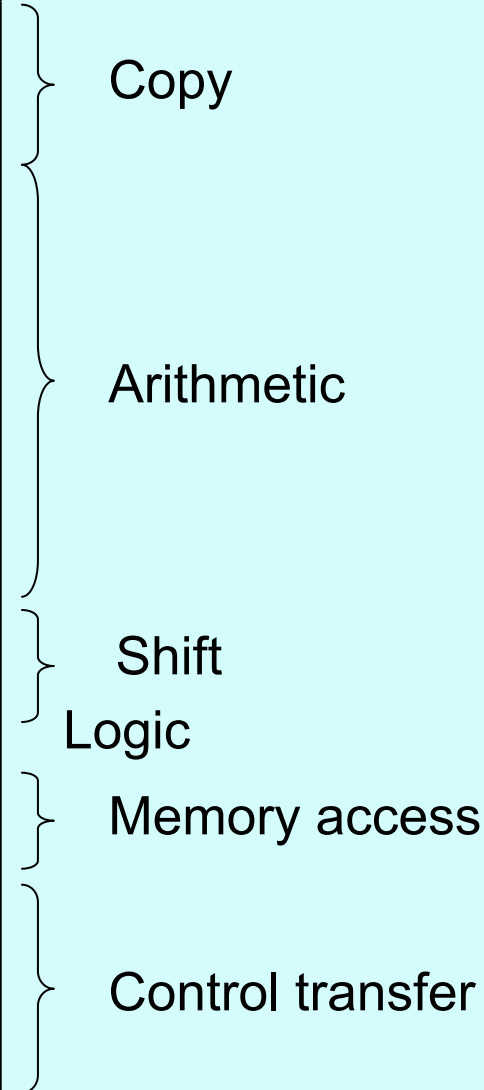


اسمبلر (شبه دستور)

BPartami



Pseudoinstruction	Usage
Move	move regd, regs
Load address	la regd, address
Load immediate	li regd, anyimm
Absolute value	abs regd, regs
Negate	neg regd, regs
Multiply (into register)	mul regd, reg1, reg2
Divide (into register)	div regd, reg1, reg2
Remainder	rem regd, reg1, reg2
Set greater than	sgt regd, reg1, reg2
Set less or equal	sle regd, reg1, reg2
Set greater or equal	sge regd, reg1, reg2
Rotate left	rol regd, reg1, reg2
Rotate right	ror regd, reg1, reg2
NOT	not reg
Load doubleword	ld regd, address
Store doubleword	sd regd, address
Branch less than	blt reg1, reg2, L
Branch greater than	bgt reg1, reg2, L
Branch less or equal	ble reg1, reg2, L
Branch greater or equal	bge reg1, reg2, L



اسمبلر (شبه دستور)

```
not $s0 # complement ($s0)
```

```
nor $s0,$s0,$zero # complement ($s0)
```

```
abs $t0,$s0 # put |($s0)| into $t0
```

```
add $t0,$s0,$zero # copy x into $t0
    slt $at,$t0,$zero # is x negative?
    beq $at,$zero,+4 # if not, skip next instr
    sub $t0,$zero,$s0 # the result is 0 - x
```



مقایسه و علامت

- دستورات `slt` و `slti` در مقایسه، اعداد را به صورت مکمل ۲ در نظر می‌گیرند، برای مقایسه‌ی بدون علامت از دستوره‌های `sltu` و `sltiu` استفاده می‌شود.

```
$s0 = 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111  
$s1 = 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0001
```

```
slt $t0, $s0, $s1 # signed
```

```
-1 < +1 ⇒ $t0 = 1
```

```
sltu $t0, $s0, $s1 # unsigned
```

```
+4,294,967,295 > +1 ⇒ $t0 = 0
```



- برای فراخوانی یک روال، مراحل زیر انجام می‌شود:
 - ارسال پارامترها به روال
 - انتقال کنترل به روال
 - تخصیص حافظه‌ی مورد نیاز
 - اجرای روال
 - انتقال نتیجه‌ی به دست آمده به برنامه‌ی اصلی
 - بازگرداندن کنترل به برنامه‌ی اصلی



ارسال پارامترها

- در MIPS، برای انتقال پارامترها از ثبات‌ها استفاده می‌شود.

arguments

- \$a0 – \$a3:
– برای پارامترهای (ثبات شماره ۴ تا ۷)

result values

- \$v0, \$v1:
– برای مقادیری فرستاده شده (ثبات شماره ۲ تا ۳)

return address

- \$ra:
– آدرس بازگشت در این ثبات ذخیره می‌شود. (ثبات شماره ۳۱)



سایر ثبات‌ها

- \$t0 – \$t9: temporaries
- ثبات‌های موقت، رویه می‌تواند از این ثبات‌ها استفاده کند.
- \$s0 – \$s7: saved
- رویه‌ی فراخوانی شده، نباید مقادیر این ثبات‌ها را تغییر دهد.
- \$gp: global pointer
- اشاره‌گر عمومی برای داده‌های ایستا (شماره ۲۸)
- \$sp: stack pointer
- اشاره‌گر به پیشته (شماره ۲۹)
- \$fp: frame pointer
- اشاره‌گر قاب (شماره ۳۰)



jal ProcedureLabel

jump-and-link instruction

- با اجرای این دستور، افزون بر پرش به آدرس شروع رویه، آدرس بازگشت در \$ra قرار می‌گیرد.
- برای بازگشت به برنامه کافیست از دستور پرشی که پیش از این با آن آشنا شدیم، استفاده کنیم.

jr \$ra

program counter (PC) or instruction address

ثباتی که آدرس بخشی از برنامه را که بنامت اجرا شود، نگه می‌دارد

