

# Algorithmen im Chip-Entwurf 3

## Timing-Analyse und Heuristiken

Andreas Koch  
FG Eingebettete Systeme  
und ihre Anwendungen  
TU Darmstadt

# Änderungen Zeitplan

## ■ Geplant war

- Ab KW 44: Nur eine VL (jeweils Di)

## ■ Wegen leichtem Verzug mit Stoff

- Für Programmierung wichtig
- Insbesondere für IV4-Modus

## ■ Kleine Umstellung

- In KW 44 doch noch zwei VLs
- Dafür dann in KW 45 keine

## ■ IV4-Vorträge bleiben in KW 46

- 16.11.2007, normale Vorlesungszeit

# Organisatorisches

- **Gute Nachricht für 2 SWS'ler**
  - Ohne vollständiges Programmierprojekt
  - Erste Aufgabe nur für Klausurpunkte
- **Vereinfachung**
  - Keine Timing-Analyse mehr erforderlich
- **Gestreckter Zeitplan (+2 Wochen)**
  - Abgabe am Montag, dem 19.11.2007
  - Bis 23:59 Uhr
- **Nochmal: Das gilt nicht für 4 SWS'ler**
  - Mit vollständigem Programmierprojekt
  - Dafür ohne Klausur

- **Timing-Analyse**
- **Vereinfachtes Beispielproblem**
  - Unit-Size Placement Problem (UPP)
- **Heuristiken**
  - Nachbarsuche
  - Simulated Annealing
  - Tabu-Suche
  - Genetische Algorithmen
- **Zusammenfassung**

# Grundlagen Timing-Analyse

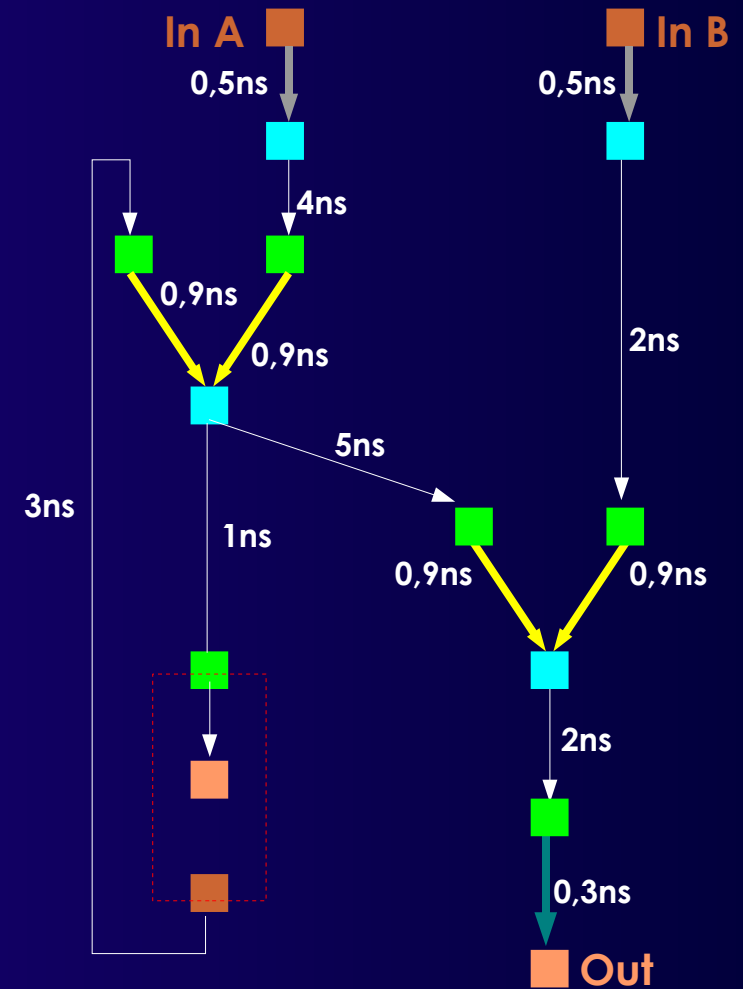
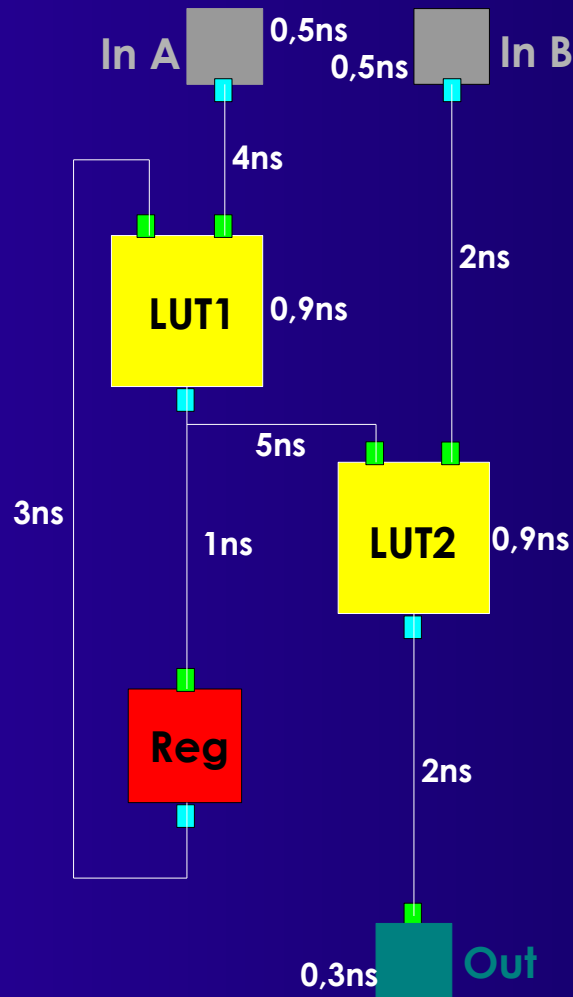
## ■ Wozu?

- Analysiere fertige Layouts
- Analysiere einzelne Verbindungen **während** Layouterzeugung
  - ◆ Erkenne **kritische** Verbindungen
  - ◆ Behandle diese mit Vorrang

## ■ Worauf?

- Schaltungselemente
  - ◆ Gatter, Wertetabellen (*LUT*), Register, I/O-Blöcke, ..
  - ◆ Bleiben konstant, exakte Verzögerungen bekannt
- Netze
  - ◆ Nur nach Layouterzeug. bekannt, vorher *schätzen*

# Modellierung



## ■ Auf „4-partitem“ Graph

- Externe Ein-/Ausgänge, Ein-/Ausgangs-Ports

# Berechnung Ankunftszeit

## ■ Ankunftszeit (Arrival) an Knoten $v$ :

$$T_a(v) = \underset{(u,v) \in E}{\text{Max}} (T_a(u) + w(u, v))$$

## ■ Idee: BFS oder zyklenfreier LP

- Beginne mit  $T_a(v) = 0$  mit Knoten  $v$ :
  - ◆ Externer Eingang, Registerausgang
- Bearbeite Knoten mit bearbeiteten Vorgängern
- Späteste Gesamtankunftszeit  $D_{\max} = \text{Taktper.}$ 
  - ◆ An externem Ausgang oder Registereingang
    - ❖ Im Beispiel 13,6ns

# Spätestmögliche Ankunftszeit

- **Wie unwichtig sind unkritische Netze?**
  - Idee: Verschiebbare Elemente bei Kompakt.
  - Hier auf Zeitintervalle anwenden (*slack*)
  - „Wieviel langsamer kann ein Netz werden, ohne dass die gesamte Schaltung leidet?“

- **Berechnung**

- Mittels spätestmöglicher Ankunftszeit
  - ◆ Required time  $T_r(u)$  an Knoten  $u$
  - ◆ Spätestmöglicher Ankunftszeitpunkt von Signalen
    - ❖ **Sonst Verlangsamung der ganzen Schaltung**
  - ◆ Analog Kompaktierungsbeispiel
    - ❖ Rechteste Position ohne Breitenvergrößerung



# Berechnung $T_r(u)$ & $\text{slack}(u,v)$

- Beginne mit  $T_r(u) = D_{\max}$  bei Knoten  $u$ :
  - Externer Ausgang, Registereingang
- Nun BFS/LP rückwärts
- Bearbeite Knoten
  - Nur mit komplett bearbeiteten Vorgängern
    - ◆ Rückwärts: Vorgänger hier sind sonst Nachfolger!

$$T_r(u) = \underset{(u,v) \in E}{\text{Min}} (T_r(v) - w(u,v))$$

- Slack einer Verbindung von  $u$  nach  $v$

$$\text{slack}(u,v) = T_r(v) - T_a(u) - w(u,v)$$

- Beachte: Auf kritischem Pfad  $\text{slack} = 0$

# Beispiel s27.critical

```
Node: 4  INPAD_SOURCE Block #2 (s27_in_3_)
T_arr: 0  T_req: -3.88578e-16  Tdel: 5e-10

Node: 5  INPAD_OPIN Block #2 (s27_in_3_)
Pin: 0
T_arr: 5e-10  T_req: 5e-10  Tdel: 5e-09
Net to next node: #2 (s27_in_3_).  Pins on net: 5.

Node: 12  CLB_IPIN Block #6 (s27_out)
Pin: 0
T_arr: 5.5e-09  T_req: 5.5e-09  Tdel: 0

Node: 17  SUBBLK_IPIN Block #6 (s27_out)
Pin: 0 Subblock #0
T_arr: 5.5e-09  T_req: 5.5e-09  Tdel: 9e-10

Node: 21  SUBBLK_OPIN Block #6 (s27_out)
Pin: 4 Subblock #0
T_arr: 6.4e-09  T_req: 6.4e-09  Tdel: 0

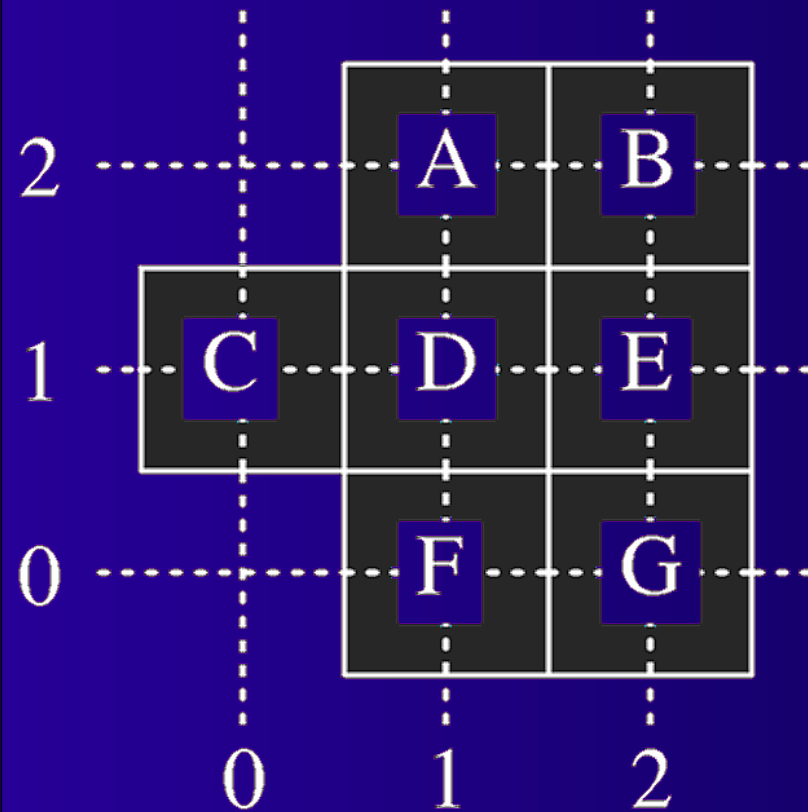
Node: 16  CLB_OPIN Block #6 (s27_out)
Pin: 4
T_arr: 6.4e-09  T_req: 6.4e-09  Tdel: 1e-09
Net to next node: #5 (s27_out).  Pins on net: 2.

Node: 10  OUTPAD_IPIN Block #5 (out:s27_out)
Pin: 0
T_arr: 7.4e-09  T_req: 7.4e-09  Tdel: 3e-10

Node: 11  OUTPAD_SINK Block #5 (out:s27_out)
T_arr: 7.7e-09  T_req: 7.7e-09

Tnodes on crit. path: 8  Non-global nets on crit. path: 2.
Global nets on crit. path: 0.
Total logic delay: 1.7e-09 (s)  Total net delay: 6e-09 (s)
```

# Beispielanwendung UPP 1



## ■ Eingabe:

- 1x1 Zellen
- Netzliste

## ■ Platziere Zellen

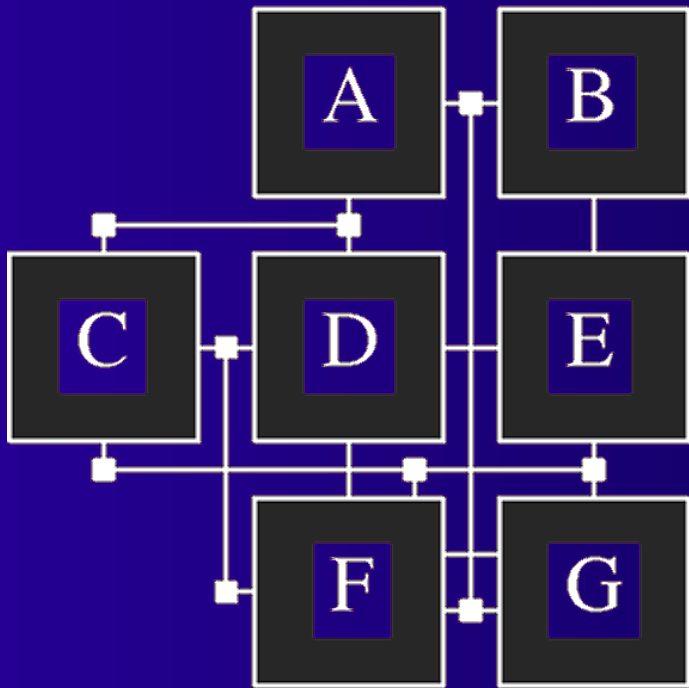
- Auf 1x1 Raster
- Überlappungsfrei

## ■ Minimiere Fläche

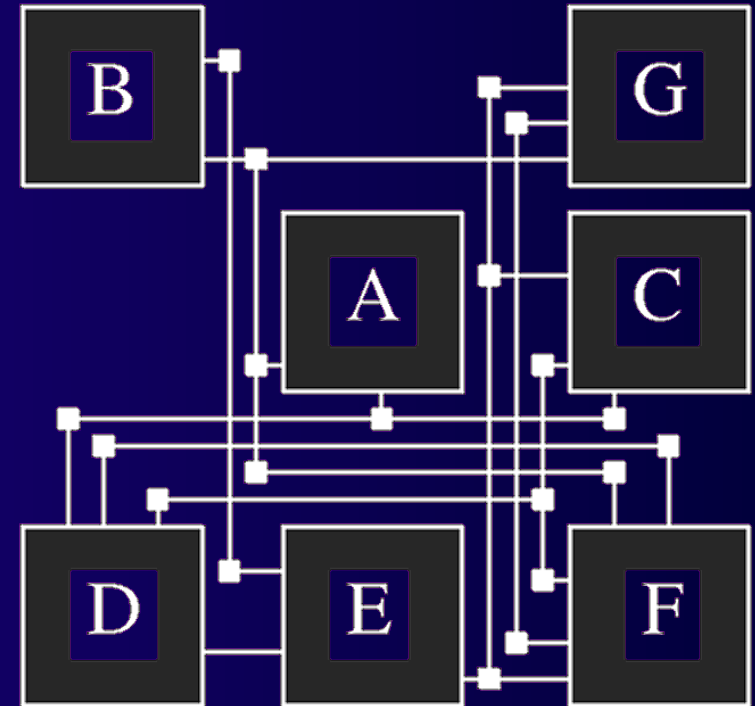
- Platz für Verdrahtung

n1: A, B, F, G    n5: C, D, F  
n2: B, E        n6: C, E, F, G  
n3: D, E        n7: D, F  
n4: A, C, D     n8: F, G

# Unit-Size Placement 2



**Plazierung mit  
Verdrahtung**



**Schlechtere Plazierung**  
■ Mehr Verdrahtungsspuren

**Problem: Bestimmung der Qualität**

- Komplette Verdrahtung dauert zu lange
- Abschätzen

# Art der Probleme

- **Viele Probleme im Bereich VLSI CAD sind**
  - NP-vollständig
  - NP-hart
    - ◆ Mindestens so aufwendig wie NP-vollständig
- **Exakt lösbar nur für kleine Problemgrößen**
- **Falls sub-optimale Lösungen akzeptabel**
  - **Näherungsverfahren**
    - ◆ Garantieren eine vorgegebene Lösungsqualität
    - ◆ Nicht allgemein formulierbar
  - **Heuristiken**
    - ◆ In der Praxis: Schwankende Lösungsqualität

# Darstellung einer „Lösung“

- Problem-spezifisch
- Algorithmen-spezifisch
  
- Grundsätzlich unterscheidbar
  - Vollständige Lösung
    - ◆ Alle Unbekannten haben gültige Werte
    - Algorithmus *könnte* beliebig beendet werden
  - Unvollständige Lösung
    - ◆ Einige/alle Unbekannte sind noch unbestimmt
    - Algorithmus *muss* weiterrechnen

## ■ Instanz $I = (F, c)$

- Lösungsraum  $F$
- Kostenfunktion  $c: F \rightarrow \mathbb{R}$

## ■ Lösung $\underline{f} \in F: \underline{f} = [f_1, \dots, f_n]^T$

- Explizite Einschränkungen: Wertebereiche  $f_i$
- Implizite Einschränkungen: Abhängigkeiten

## ■ Teillösung $\underline{\tilde{f}}$

- Einige  $f_i$  undefiniert
- Spannt Unterraum von  $F$  auf

# Nachbarsuche 1

- **Starte mit einer vollständigen Lösung**
- **Bestimme „Nachbarn“ der Lösung**
  - Andere Lösungen „nahe“ an existierender
  - Definition von „Nähe“ ist problemspezifisch
- **Wähle „besseren“ Nachbarn aus**
- **Wiederhole**



## ■ Formal

- Problem  $I = (F, c)$
- Lösung  $\underline{f} \in F$
- Nachbarschaft  $N: F \rightarrow 2^F$ 
  - ◆ Potenzmenge  $2^F$ : Menge der Untermengen von  $F$
- Nachbar  $\underline{g} \in N(\underline{f})$

## ■ Beispielzug UPP: Vertausche zwei Zellen

- $n$  Zellen,  $(n-1)$  Partner
- Komplexere Züge möglich
  - ◆ Tausche 3 Zellen, tausche Regionen, ...

$$|N(\vec{f})| = \frac{n(n-1)}{2}$$

# Nachbarsuche 3

- Welches  $g \in N(\underline{f})$  wählen?
- Ziel: Kostenreduzierung bezüglich  $c$
- Also wähle  $g$  mit
$$c(g) < c(\underline{f})$$
- Ende mit  $\underline{f}$  bei
$$c(g) \geq c(\underline{f}) \text{ für alle } g \in N(\underline{f})$$

# Nachbarsuche 4

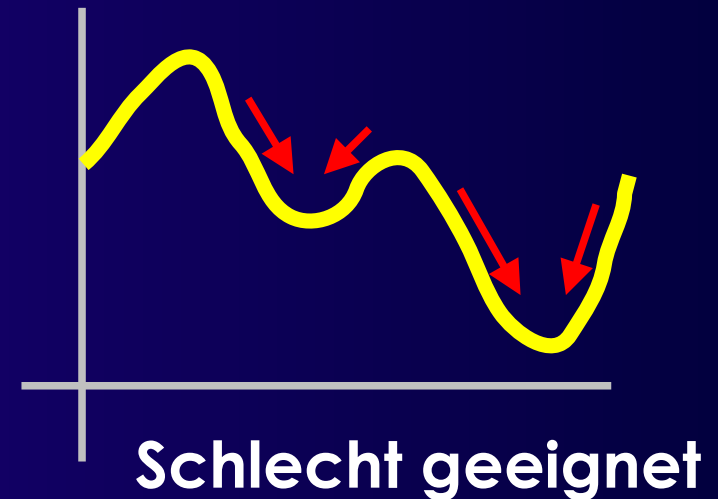
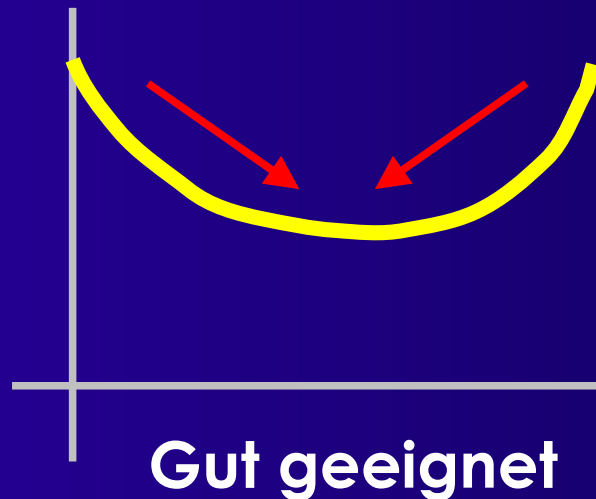
```
local_search() {  
    feasible_solution f;  
    set<feasible_solution> G;  
  
    f := initial_solution();  
    do {  
        G := {g | g ∈ N(f) ∧ c(g) < c(f)};  
        if (G ≠ ∅)  
            f := G.pickany();  
    } while (G ≠ ∅);  
    report(f);  
}
```

## ■ Initialisierung

## ■ Strategien

- Erste Verbesserung
- Steilster Abstieg

## ■ „Form“ der Kostenfunktionen



## ■ Steckenbleiben in lokalen Minima

- Betrachte größere Nachbarschaften
- Mehrere Läufe mit anderen Startlösungen
- Adaptiere Größe der Nachbarschaft

# Simulated Annealing 1

## ■ Akzeptiere verschlechternde Züge

- Aber bessere Strategie als reiner Zufall!

## ■ Simulated Annealing (SA)

- Simuliertes Erstarren
- Inspiriert vom physikalischen Erstarrungsprozessen
  - ◆ Schnelles Erstarren ("Schockfrost")
    - ❖ Hohe innere Spannung = hohe Energie
  - ◆ Langsames Abkühlen
    - ❖ Niedrige innere Spannung = niedrige Energie

# Simulated Annealing 2

## ■ Physik

- Hohe Anfangstemperatur (flüssiges Material)
- Moleküle können sich frei anordnen
- Langsames Abkühlen
- Bewegungsfreiheit wird schrittweise weiter eingeschränkt
- Moleküle ordnen sich in Konfiguration niedrigster Energie an
- Am besten bei *sehr langsamer* Abkühlung

# Simulated Annealing 3

## ■ Optimierung

- Energie entspricht Kostenfunktion
- Bewegung der Moleküle entspricht Zügen
- Temperatur entspricht Kontrollparameter T
  - ◆ Wie frei dürfen sich Moleküle bewegen?  
= Welche Züge sind noch akzeptabel?
  - ◆ Niedrigere Energie/Kosten: Immer akzeptiert

$$c(\vec{g}) \leq c(\vec{f})$$

- ◆ Höhere Energie/Kosten: Akzeptiert bei

$$\Delta c = c(\vec{g}) - c(\vec{f}) \quad \text{mit} \quad e^{\frac{-\Delta c}{T}}$$

# Simulated Annealing 4

$$\Delta c = c(\vec{g}) - c(\vec{f}) \quad \text{mit} \quad e^{\frac{-\Delta c}{T}} = \frac{1}{e^{\frac{\Delta c}{T}}}$$

## ■ Hohe Temperaturen

- Akzeptiere fast alle schlechten Züge

## ■ Niedrige Temperaturen

- Akzeptiere fast keine schlechten Züge mehr

## ■ Physik: Boltzmann-Verteilung

- Statistische Mechanik



# Simulated Annealing 5

```
feasible_solution bsf;
```

```
simulated_annealing() {  
  feasible_solution f, g;  
  float T;
```

```
  T := initial_temperature();  
  f := initial_solution();  
  bsf := f;
```

```
  do {  
    do {  
      g := N(f).pickany();  
      if (accept(f, g))  
        f := g;  
    } while (!thermal_equilibrium(T));  
    T := new_temperature(T);  
  } while (!stop());
```

```
  report(bsf);
```

```
}
```

```
int accept(feasible_solution f, g) {  
  float Δc;  
  
  Δc := c(g) - c(f);  
  if (Δc ≤ 0) {  
    if (c(g) < c(bsf))  
      bsf := g;  
    return (1);  
  } else  
    return (exp(-Δc/T) > random(1));  
}
```

# Simulated Annealing 6

## ■ `initial_temperature()`

- Bestimmt ausreichend hohe Starttemperatur

## ■ `initial_solution()`

- Bestimmt Startlösung
  - ◆ Zufällige, aber gültige Lösung OK!

## ■ `thermal_equilibrium()`

- Gleichgewicht auf einer Temperaturstufe

## ■ `new_temperature()`

- Bestimmt nächsten Temperaturschritt

## ■ `stop()`

- Abbruchkriterium

## ■ **BSF: „Best so far“, beste bisherige Lsg.**

- Letzte Lösung ist nicht immer die beste!

# Simulated Annealing 7

## ■ TimberWolf: Standard Cell-Placer

- Start mit  $T = 4.000.000$
- Stop bei  $T < 0,1$
- Equilibrium abhängig von Problemgröße
  - ◆ 100 Züge pro Zelle bei 200 Zellen
  - ◆ 700 Züge pro Zelle bei 3000 Zellen
- Abkühlen
  - ◆ Anfangs mit  $T_n = 0,8 T$
  - ◆ Im Mittelbereich mit  $T_n = 0,95 T$
  - ◆ Gegen Ende mit  $T_n = 0,8 T$

→ Cooling Schedule

# Simulated Annealing 8

- **Bei geeigneter Cooling Schedule**
  - SA findet *immer* die optimale Lösung
  - Praktisch aber nicht relevant (zu langsam)
- **Viele Variationsmöglichkeiten**
  - stop() abhängig von accept()
  - Adaptive Cooling Schedules
- **Bibliotheken: ASA, EBSA**
- **SA ist allgemein verwendbar**
- **Aber: Spezialisierte Lösungen sind besser**

## ■ Simulated Annealing

- Aufsteigende Züge zu Beginn akzeptiert

## ■ Tabu-Suche (TS)

- Aufsteigende Züge werden *immer* akzeptiert
- Gehe *immer* zu  $\underline{g} \in N(\underline{f})$  mit

$$c(\underline{g}) = \min_{\underline{h} \in N(\underline{f})} c(\underline{h})$$

- Auch, wenn  $c(\underline{g}) > c(\underline{f})$  !
- Problem: Zyklen
  - ◆ Ständige Wiederholung der letzten Züge

## ■ Lösung: Verbiete letzte $k$ Lösungen

- Lösungen sind als „tabu“ markiert
- Vermeidet Zyklen der Länge  $k$

## ■ Realisierung

- FIFO der Länge  $k$  von Lösungen

# Tabu-Suche 3

```
tabu_search() {
    feasible_solution f, g, bsf;
    set<feasible_solution> G;
    FIFO<feasible_solution,k> Q;

    Q := ∅;
    f := initial_solution();
    bsf := f;
    do {
        G := {s | s ∈ N(f) ∧ s ∉ Q};
        if (G ≠ ∅) {
            g := G.findmin(c);
            Q.shiftin(g);
            f := g;
            if (c(f) < c(bsf))
                bsf := f;
        }
    } while (G ≠ ∅ or stop());
    report(bsf);
}
```

## ■ **stop()**

- „Keine Verbesserung in den letzten  $k$  Zügen“

## ■ **UPP-Beispiel 10.000 Zellen**

- Lösung beschreibt 10.000 Koordinatenpaare

➤ Sehr große Tabu-Liste

- Abhilfe: Setze nur einzelne Züge Tabu

- Aber: Einschränkung des Lösungsraumes

## ■ **Viele Variationsmöglichkeiten**

## ■ **Kein theoretischer Hintergrund**

- Erreichen des Optimums?
- Wie **stop()** oder  $k$  wählen?



# Genetische Algorithmen 1

## ■ Auch hier

- Umgang mit vollständigen Lösungen

## ■ Aber: Gleichzeitig *mehrere* Lösungen

- Menge  $P$  von Lösungen: Population
- Generation  $k$
- Ersetze  $P^{(k)}$  durch  $P^{(k+1)}$  während Optimierung

## ■ Bestimmung von $\underline{f}^{(k+1)} \in P^{(k+1)}$ mit

- $\underline{f}^{(k)}, \underline{g}^{(k)} \in P^{(k)}$ : Eltern von  $\underline{f}^{(k+1)}$
- Vererbung von Eigenschaften von  $\underline{f}^{(k)}, \underline{g}^{(k)}$ 
  - ◆ Crossover
- Ggf. Mutation von  $\underline{f}^{(k+1)}$

# Genetische Algorithmen 2

## ■ Kodierung bestimmt Operationen

- Beispiel: Bitfolge für Lösungsvektor  $\underline{f}$ 
  - ◆ Chromosom
- UPP: 100 Zellen, 10x10 Raster
  - ◆ 4 bit pro Koordinate
  - ◆ 8 bit pro Koordinatenpaar
  - ◆ 100 x 8 bit = 800 bit lange Bitfolge als Chromosom
  - ◆  $L$  = Länge des Chromosoms in Bit

## ■ Wichtige Unterscheidung zwischen

- Lösung
  - ◆ Biologie: Phänotyp
- Kodierung der Lösung
  - ◆ Biologie: Genotyp

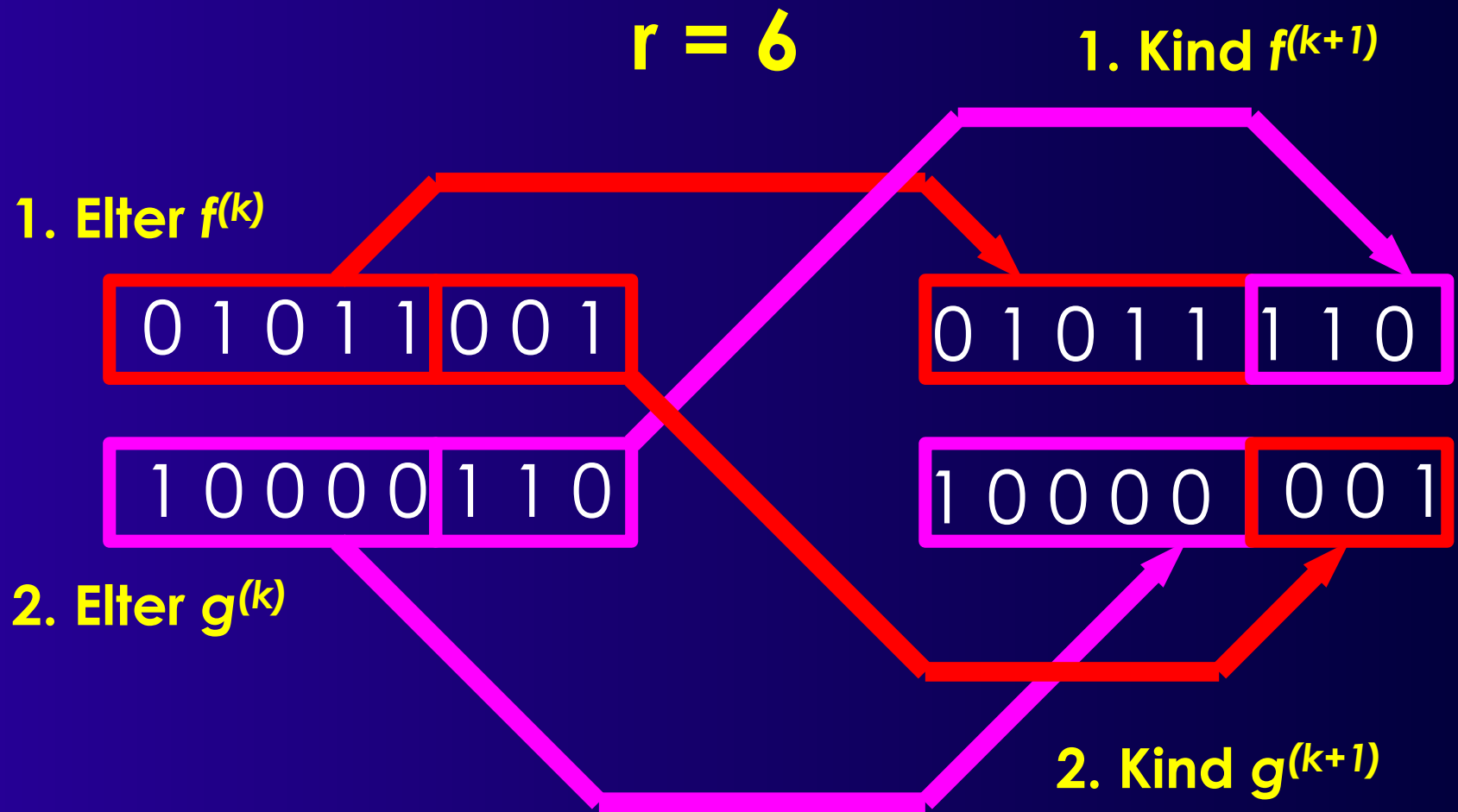
## ■ Hier aber äquivalent benutzt

# Genetische Algorithmen 3

- **Vererbung mit dem Crossover-Operator**
  - Kombiniere die Bitfolgen der Eltern
- **Verschiedenste Realisierungen**
- **1. Beispiel**
  - Wähle zufällige Crossover-Position  $1 \leq r \leq L$
  - Kopiere bits  $1 \dots (r-1)$  aus  $\underline{f}^{(k)}$  nach  $\underline{f}^{(k+1)}$
  - Kopiere bits  $r \dots L$  aus  $\underline{g}^{(k)}$  nach  $\underline{f}^{(k+1)}$ 
    - ◆ Ggf.: Erzeuge 2. Kind  $\underline{g}^{(k+1)}$  mit vertauschten Rollen

# Genetische Algorithmen 4

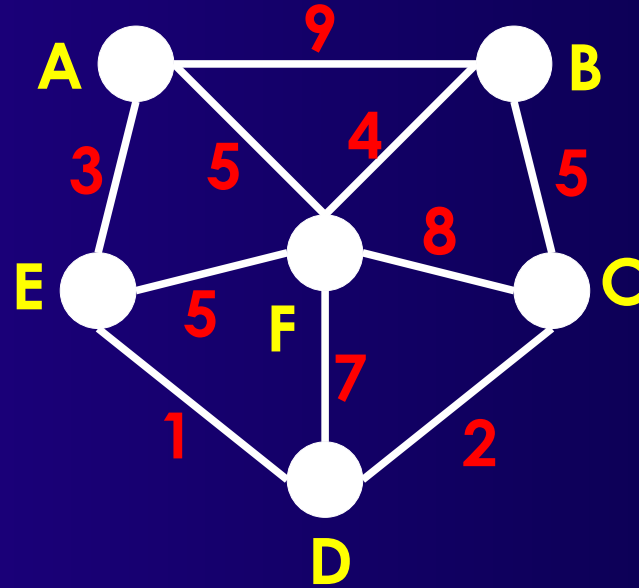
Beispiel: UPP im 10x10 Raster, plaziere einzelne Zelle



# Genetische Algorithmen 5

- **Crossover erzeugt ungültige Lösungen**
  - Abhilfe: Mehr Struktur als einfache Bitfolgen
- **Bei UPP: Folgen von 4-bit Koordinaten**
  - Nun zwar intern konsistente Koordinaten
  - Reicht aber im allgemeinen nicht aus!

# Travelling Salesman Problem



- TSP
- *Einfacher Zyklus durch alle Knoten mit minimaler Länge*
  - Jeder Knoten nur einmal besucht
  - Minimale Kantengewichte
- NP-vollständig

# Genetische Algorithmen 6

- Chromosom: Folge von Knoten
- Aber:
  - $\underline{f}^{(k)} = v_1v_3 \mid v_6v_5v_2v_4, \underline{g}^{(k)} = v_4v_2 \mid v_1v_5v_3v_6, r=3$
  - $\underline{f}^{(k+1)} = v_1v_3v_1v_5v_3v_6, \underline{g}^{(k+1)} = v_4v_2v_6v_5v_2v_4$
- Keine gültigen Lösungen!

# Genetische Algorithmen 7

## ■ Problem-spezifisches Crossover

## ■ Bei TSP: z.B. Geordnetes Crossover

- Kopiere Elemente  $1 \dots (r-1)$  aus  $\underline{f}^{(k)}$  nach  $\underline{f}^{(k+1)}$
- Kopiere in  $\underline{f}^{(k+1)}$  fehlende Elemente nach  $\underline{f}^{(k+1)}$ 
  - ◆ In der Reihenfolge ihre Auftretens in  $\underline{g}^{(k)}$
- Beispiel
  - ◆  $\underline{f}^{(k)} = v_1 v_3 \mid v_6 v_5 v_2 v_4, \underline{g}^{(k)} = v_4 v_2 \mid v_1 v_5 v_3 v_6, r=3$
  - ◆  $\underline{f}^{(k+1)} = v_1 v_3 v_4 v_2 v_5 v_6, \underline{g}^{(k+1)} = v_4 v_2 v_1 v_3 v_6 v_5, r=3$



# Genetische Algorithmen 8

## ■ Bisher noch keine Optimierung

- Nur neue Lösungen erzeugt

## → Bevorzuge gute Lösungen vor schlechten

- Wähle „gute“ Eltern aus: Niedrige Kosten
- Kombiniere gute Eigenschaften in Nachwuchs
- Aber: Auch Gegenteil möglich ( $r$  zufällig)
  - ◆ Vererbung schlechter Eigenschaften
  - ◆ Idee: Schlechte Nachkommen verschwinden in nächster Generation

# Genetische Algorithmen 9

```
genetic() {
  int pop_size;
  set<chromosome> pop, new_pop;
  chromosome parent1, parent2, child;

  pop := ∅;
  for (i:=1; i <= pop.size(); i := i+1)
    pop := pop ∪ {"Chromosom einer zufälligen Lösung"}
  do {
    newpop := ∅;
    for (i:=1; i<= pop.size(); i := i + 1) {
      parent1      := pop.select();
      parent2      := pop.select();
      child        := crossover(parent1, parent2);
      newpop :     = newpop ∪ {child};
    }
    pop := newpop;
  } while (!stop());
  report(pop.findmin(c));
}
```

# Genetische Algorithmen 10

## ■ stop()

- Keine Verbesserung in den letzten  $m$  Iterationen
- $m$  problemspezifischer Parameter

## ■ Mutation

- Fehler beim Kopieren
- Vermeidet Steckenbleiben in lokalen Minima

## ■ Sehr viele Variationsmöglichkeiten

- Komplexes Crossover (mehrere  $r$ )
- Mehrere Generationen gleichzeitig
- Elite-Selektion
- Meta-Genetische Algorithmen

# Allgemeine Heuristiken

## ■ Diverse Alternativen

- Neuronale Netze
- Simulierte Evolution
- Lösen des SAT-Erfüllbarkeitsproblems

## ■ Bei allen allgemeinen Ansätzen

- Immer schlechter als problemspezifische
  - ◆ Z.B. Kernighan-Lin für Partitionierung
- Aber schneller zu realisieren
  - ◆ Bei unbekanntem Problemeigenschaften

## ■ Hybride Ansätze

- z.B. Eingeschränktes SA
  - ◆ SDI, TU Braunschweig

- **Bestimmung von  $T_a$ ,  $T_r$  und slack**
  - Für Beispiel auf Folie 5
- **Im Buch lesen**
  - Kapitel 7.2 - 7.6

# Zusammenfassung

- **Timing-Analyse**
- **Unit-Size Placement Problem**
- **Gierige Nachbarsuche**
  - Steckenbleiben in lokalen Optima
- **Untersuchen schlechterer Lösungen**
  - Simulated Annealing
  - Tabu-Suche
- **Genetische Algorithmen**
  - Paralleles Untersuchen mehrerer Lösungen
- **Hybride Verfahren**