

Eingebettete Prozessorarchitekturen

11. Architekturen und Entwurf für Adaptive Computer

Andreas Koch

FG Eingebettete Systeme und ihre Anwendungen
Informatik, TU Darmstadt

Wintersemester 2009/2010

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-
Programmierung

Zusammenfassung

- Einführung Adaptive Computersysteme (ACS)
- Anwendungen
- ACS-Komponenten

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-
Programmiertrick

Zusammenfassung

Systemarchitektur

- Reconfigurable Compute Unit (RCU)
 - Besteht aus Reconfigurable Area (RA)
 - Verschiedene Ausprägungen
 - Unterschiedliche Logikblock-Granularität
- Instruktionsgesteuerter Prozessor (ISP)
 - Kann auch langsames Modell sein
 - Nur für Grundlast der Rechenleistung verantwortlich
- Speicher
 - Gemeinsam zwischen RCU und ISP nutzbar
 - Optional: Dedizierter Speicher
- Optional: Schnelle I/Os direkt an RCU

➡ Wie Komponenten verknüpfen?

EPA

A. Koch

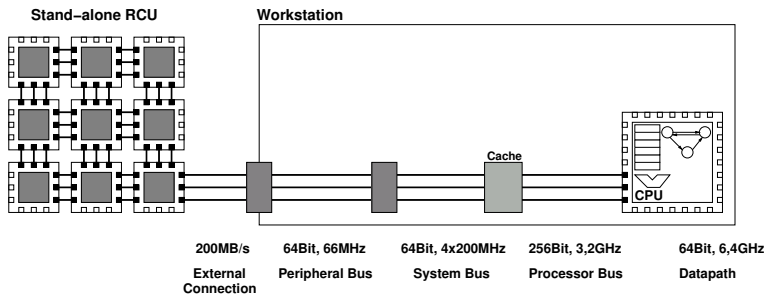
Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

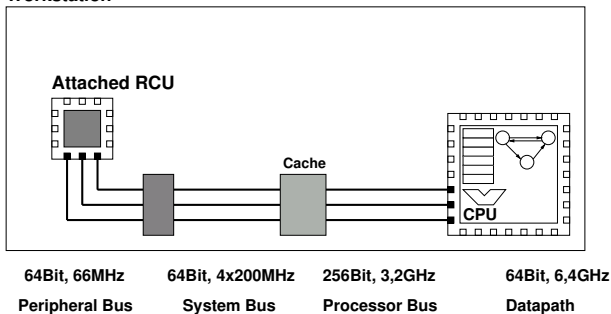
ACS-
Programmierung

Zusammenfassung



- Benutzt z.B. bei ASIC-Emulation
- Große Kapazität (> 500 Mio. Gatter)
- Aber wenig allgemein verwendbar

Workstation



- An Peripheriebusse angeschlossen
- PCI, VME, SBus, PCI Express
- Standardbusse, RCU damit leicht anschliessbar
- Üblichste Methode der RCU-Integration
- Aber immer noch langsame Kommunikation
 - PCI schreiben: 10 Takte, lesen: 30 Takte

EPA

A. Koch

Systemarchitek

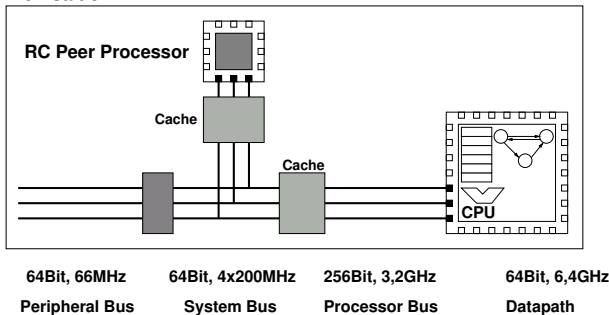
Terminologie

ACS Program-
mierung

ACS-
Programmiertri

Zusammenfassu

Workstation



- RCU nun **gleichberechtigter** Partner
- Erhöhter Datendurchsatz, reduzierte Latenz
 - Schwierigkeiten: Z.B. Cache-Kohärenz
- Lange angedacht, mittlerweile verfügbar
 - Hypertransport/HTX bis zu 3.2 GB/s
 - FSB bis zu 8.5 GB/s
 - QPI (aktuelle Entwicklung) bis zu 25.6 GB/s

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

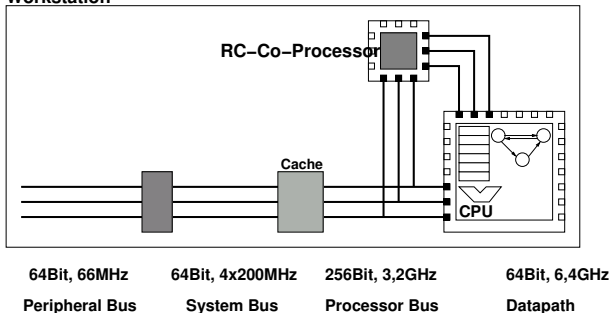
Terminologie

ACS Programmierung

ACS-Programmierung

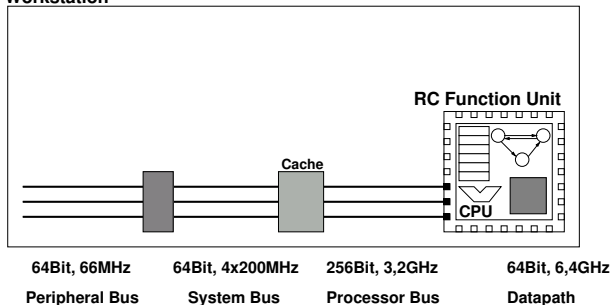
Zusammenfassung

Workstation



- Anschluss an **internen** Prozessorbus
- Keinen Zugriff auf CPU-Register
- Aber gemeinsamer Cache (i.d.R. L2-Ebene)
- Weniger Kohärenz-Schwierigkeiten
- Noch mehr Bandbreite bei weiter reduzierter Latenz
- Experimentell: UC Berkeley GARP (MIPS + RCU)

Workstation



- Direkt in Prozessor integriert (RFU)
- Sehr niedrige Latenz
- Problem: Beschränkter Datendurchsatz
 - Rechnet i.d.R. auf 2-3 Registern pro Instruktion
 - Nur einfache Berechnungen je Instruktion
 - I.d.R. hat RFU niedrigere Taktfrequenz als CPU
- Benötigt konfigurierbaren Prozessorkern als Basis

EPA

A. Koch

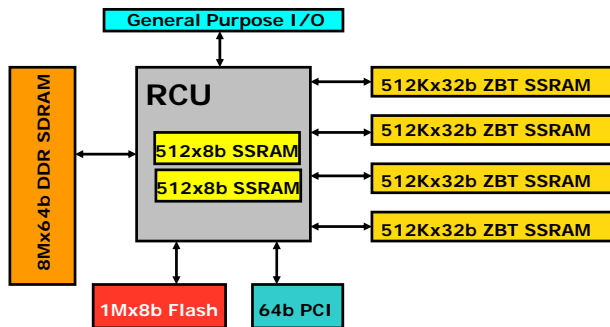
Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-Programmierung

Zusammenfassung



- Heterogene Speicher
 - Ort: On-Chip/Off-Chip
 - Typ: DRAM, SRAM, Flash
 - Variante: DDR, QDR, ZBT, RL, ...
- Organisiert als mehrere Bänke
 - Eigene Adressräume, parallel zugreifbar

Anbindung	Minimale effektive Berechnungsdauer	I/O Durchsatz
Alleinstehend	Sehr lang (10s)	Sehr niedrig
Angeschlossen	Lang ($\approx 10\text{ms}$)	Mittel
Multiprozessor	Mittel ($\approx 100\mu\text{s}$)	Hoch
Koprozessor	Kurz ($\approx 1\mu\text{s}$)	Hoch
Funktionseinheit	Sehr kurz ($\approx 10\text{ns}$)	Niedrig

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-
Programmierung

Zusammenfassung

Terminologie

- **Konfigurierbarkeit**
 - Struktur einer Recheneinheit anpassbar an Problem
 - Erlaubt räumliche Verteilung der Berechnung
 - Hardware-Beschleuniger für Software-Operationen
 - Beispiele: Tensilica Xtensa, ARC ARCTangent
- **Rekonfigurierbarkeit**
 - Konfigurierbarkeit **nach** Fertigung der Hardware
- **Dynamische Rekonfigurierbarkeit**
 - Rekonfiguration **während** des Betriebs
 - Auch *run-time reconfiguration* (RTR) genannt
- **Partielle Rekonfiguration**
 - RA kann auch teilweise rekonfiguriert werden
 - I.d.R. schneller als vollständige Rekonfiguration
- **Programmierung**
 - Änderung des Verhaltens bei gleicher Struktur

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-
Programmierung

Zusammenfassung

- FPGA häufig **rekonfigurierbar** betrieben
- **Dynamische** Rekonfiguration noch selten
 - Langsam (einige ms pro Rekonfiguration)
 - Xilinx Virtex 5: ca. 5ms/30K LUTs
 - Nur wenig Werkzeugunterstützung
- Aber **kombinierte** Ansätze möglich
 - Konfigurierbare CPUs mit RCU
 - Stretch S5000
 - ST Chip mit Xtensa und FLEXEOS FPGA
 - Einige ASICs können **teilweise** rekonfiguriert werden
 - eASIC hat rekonfigurierbare Logik (kein Routing) im eASICore
 - **Programmieren** neue Werte in RCU Register
 - Viel schneller als Rekonfiguration

- **Granularität**
 - Funktionalität der einzelnen Recheneinheiten
 - Verbreitet: Wertetabellen (LUTs), ALUs, komplette Prozessoren
- **Bindungsintervall**
 - Kürzestes Zeitintervall zwischen Funktionsänderungen
 - Kann theoretisch sein (beim ASIC: ∞)
 - Auch verwendet: Bindungsfrequenz
 - Kehrwert von Intervall

EPA

A. Koch

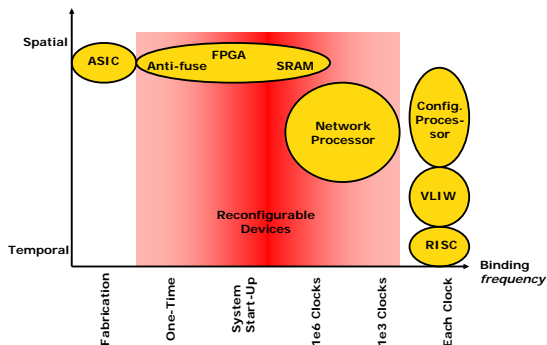
Systemarchitek

Terminologie

ACS Program-
mierung

ACS-
Programmiertri

Zusammenfassu



- Größere Granularität → kürzere Bindungsintervalle
- Kürzere Bindungsintervalle → bessere Wiederverwendung von Ressourcen
- Wähle **passende** Technologie für Anwendung

ACS Programmierung

Freiheitsgrade

- Nur **Hardware** oder **Hardware+Software**-Teile beschreiben?
- Werkzeugunterstützung: Manuell . . . Vollautomatisch
- **Art der Beschreibung** angepasst an Berechnungsmodell
 - Datenflußdiagramme (Signalverarbeitung)
 - Zustandsautomaten (z.B. Harel-Diagramme)
 - Imperative Programmiersprachen
 - Strukturelle Beschreibung (z.B. Schaltpläne)

- Hängt von Anwendung ab
- Szenarien für **reine Hardware-Beschreibung**
 - Hochgeschwindigkeitsschnittstellen (I/O)
 - Ereignisdetektion im Teilchenbeschleuniger
 - Glue-Logic zum Verknüpfen anderer Chips
 - Einfache Zustandsautomaten
 - Ampelsteuerung, Toaster, Kaffeeautomaten
- Szenarien für **kombinierte Hardware/Software-Beschreibung**
 - Rechenintensive Algorithmen (*kernels*) auf RCU
 - Vergleichsweise **kleine** Teile (verschachtelte Schleifen)
 - Verarbeiten oft **Datenströme** (reguläre Zugriffsmuster)
 - Komplexer Kontrollfluß in Software verbleibt auf CPU
 - Bis hin zur Betriebssystemebene

EPA

A. Koch

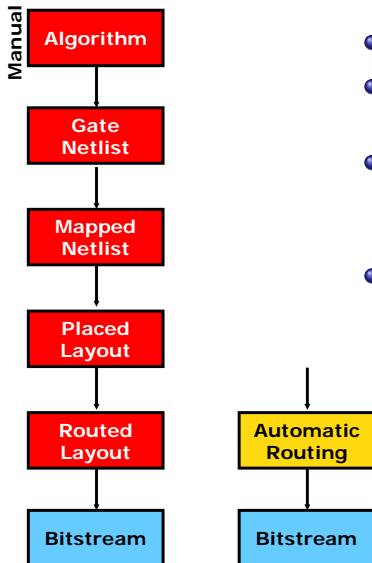
Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-
Programmierung

Zusammenfassung



- Nur noch selten so verwendet
- Gelegentlich noch für Hochgeschwindigkeitsanwendungen
- Fein abgestimmte Hardware-Blöcke
 - Wiederverwendet
- I.d.R. mit automatischem Routing

EPA

A. Koch

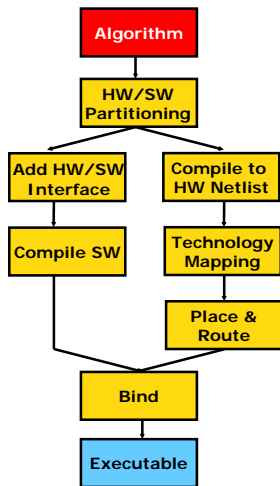
Systemarchitektur

Terminologie

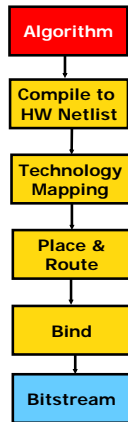
ACS Programmierung

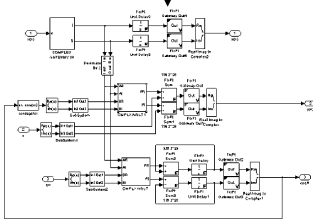
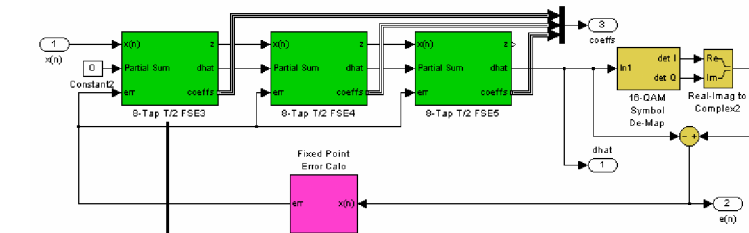
ACS-Programmierung

Zusammenfassung



- HW+SW
 - GarpCC
 - NimbleC
 - COMRADE
- Reine HW
 - HDL Synthese
 - Synfora PICO
 - AutoESL
 - AutoPilot
- Oft
 - Manuelle Partitionierung





- Verbinde Funktionsblöcke
 - Hierarchisch und parametrisiert
 - Ptolemy, SPW, Simulink, Schaltplan
- Beispiel: Fractionally Spaced Equalizer
 - In Simulink
- Oft in DSP + Telekommunikation

FIR in ANSI C

```
fir( int input[],
    int coef[], int nCoef,
    int output[], int nOut )
{
    int i, j;
    int sum;

    for (j = 0; j < nOut; j++) {
        sum = 0;
        for (i = 0; i < nCoef; i++){
            sum += input[j+i] * coef[i];
        }
        output[j] = sum >> 15;
    }
}
```

FIR in SilverC

```
void run (void)
{
    fract16 sum;
    loop (int l=0; l<nOut; l++) dataflow {
        sample = input.read();
        sum = 0.0;
        unroll (int i=0; i<nCoef; i++) {
            sum = sum + coefReg[i] * sample[nCoef-i];
        }
        output.write(sum);
    }
}
```

- **Sehr hohe** Programmiersprachen: MATLAB
- **Konventionelle** Programmiersprachen: C, Java
- **Spezialisierte** ACS-Sprachen:
 - Lava, Pebble, Handel-C, SilverC
- **Hardware**-Beschreibungssprachen:
 - Verilog, VHDL, System-C

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-Programmierung

Zusammenfassung

- Am **weitesten verbreitete** Programmiermethode
- Beschreibe HW-Teile auf RCU in **HDL**
 - Üblicherweise auf Register-Transfer-Ebene (RTL)
 - Einige strukturelle Konstrukte für Spezialblöcke
 - Multiplizierer, On-Chip-Speicher, DLLs/PLLs
- Beschreibe SW-Teile auf CPU in **Hochsprache** (HLL)
 - C, C++, selten Java
- Leidlich **robuster** Werkzeugfluß
 - HLL Kompilierung
 - HDL Synthese
 - Technologieabbildung, Platzierung, Verdrahtung,
 - Simulation

➔ Nächste Woche im Detail

Ggf. vorher noch **Verilog** wiederholen (TGDI2, CMS)!

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

Terminologie

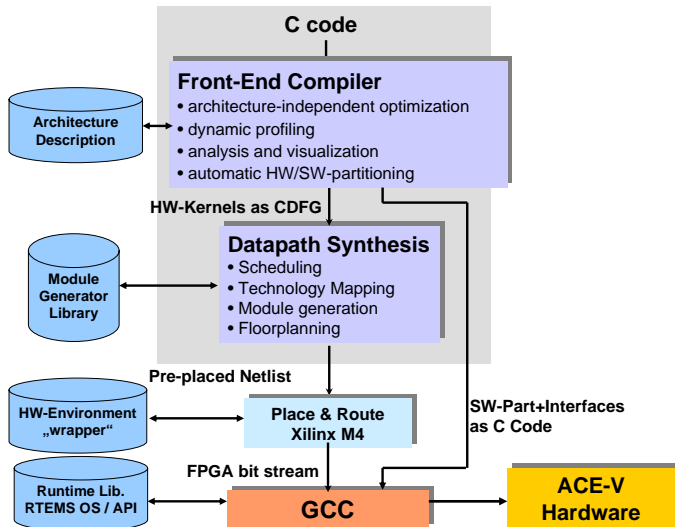
ACS Programmierung

ACS-
Programmierung

Zusammenfassung

Automatische HLL Übersetzung

Experimenteller Compiler-Fluß (aktuelles Forschungsthema!)



EPA

A. Koch

Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-Programmierung

Zusammenfassung

Beispielprogramm: $j \cdot 13^k$

Verkompliziert durch Prüfung auf Wertüberschreitung

```
void
main(int argc, char *argv[])
{
    int i, j, k;

    // Integer value of the first command line parameter
    j = atoi(argv[1]);
    // Integer value of the second command line parameter
    k = atoi(argv[2]);

    for (i = 0; i < k; i++)
    {
        j = j * 13;
        if (j > 1000000)
            printf("j=%d too large in loop i=%d\n", j, i);
    }

    printf("result: j = %d\n", j);
}
```

Sample execution

```
$ ./a.out 10 5
j=3712930 too large in loop i=4
result: j = 3712930
```

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

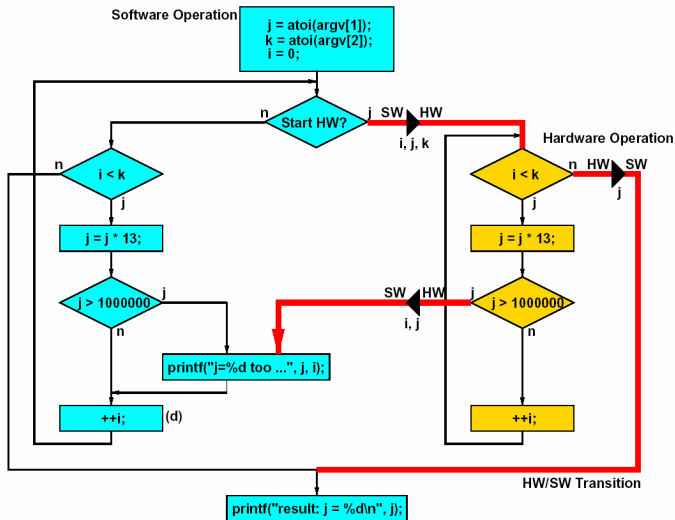
Terminologie

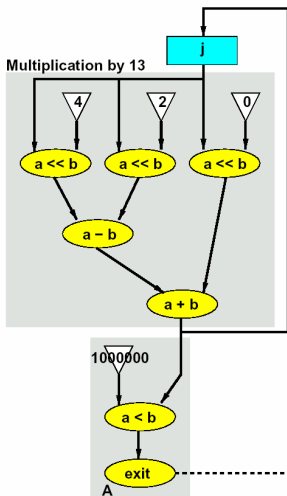
ACS Programm-
mierung

ACS-
Programmierung

Zusammenfassung

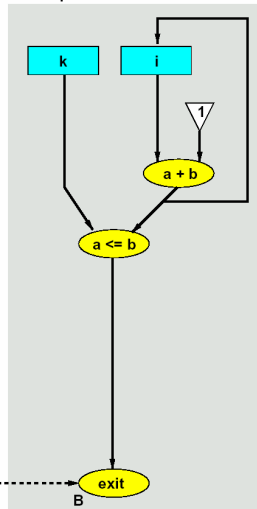
- Dynamisches **Profiling** erkennt Kernel
 - Problem: `printf()` nicht effizient auf RCU realisierbar
 - Die meisten Werkzeuge **geben hier auf!**
 - Bestenfalls wird eine aussagekräftige Meldung angezeigt
 - Anderer Ansatz
 - Bestimme, wie oft nicht-RCU-Anweisung **tatsächlich** ausgeführt wird
 - Datenabhängig!
 - Falls sie nur selten auftritt → RCU doch noch verwenden
 - Ausnahmefall **muß** aber korrekt bearbeitet werden
- ➔ HW **und** SW-Versionen des Kernels bereithalten





Detect overflow when temporary value > 1000000

for-loop while $i < k$



EPA

A. Koch

Systemarchitektur

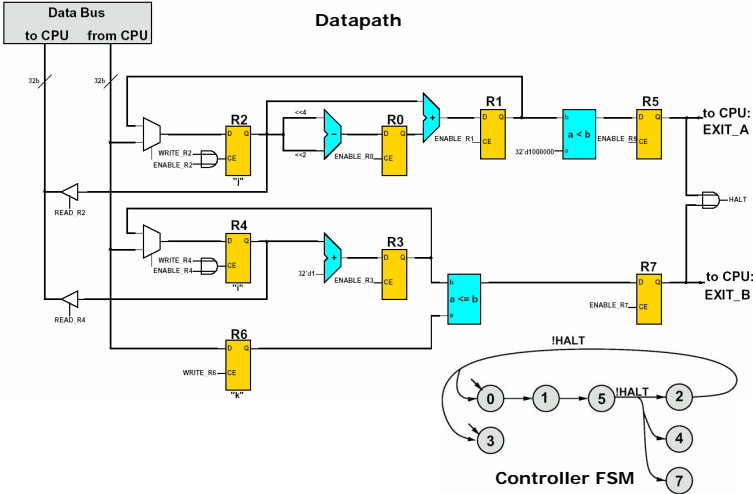
Terminologie

ACS Programmierung

ACS-Programmierung

Zusammenfassung

Erzeugte Hardware auf RCU



```
// Transfer software variables into RCU register
rc[2] = j;
rc[6] = k;
Loophead: // Destination jump label for restarting RCU after exception processing
rc[4] = i;

// Start RCU execution and wait for completion indicator (interrupt)
rc[HW_START_REG] = 1;
acev_wait();

// OK, RCU execution stopped. Find out why ...
if (rc[HW_EXIT_REG] == HW_EXIT_A) { // RCU indicated overflow of temporary value.

    // Fetch current values from RCU registers into software variables
    j = rc[2];
    i = rc[4];

    // Execute rest of this iteration in software
    printf("j=%d too large in loop i=%d\n", j, i);
    i = i + 1;

    // Now execute next iteration
    goto Loophead;
} else /* HW_EXIT_B: RCU indicated normal exit */ {
    // Fetch final result from RCU register into corresponding variable
    j = rc[2];

    // Finish by executing remaining non-kernel instructions in software
    printf("result: j = %d\n", j);
}
```

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-
Programmierung

Zusammenfassung

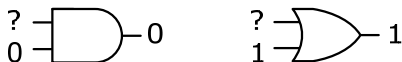
ACS-Programmiertricks

Für hohe Rechenleistung

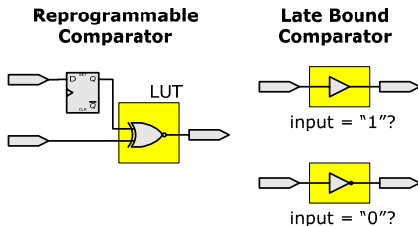
- **Nicht** einfach Software-Programm übersetzen
- An echte **Hardware** denken
 - Digitale Signalverarbeitung seit den 1950er Jahren
 - **Ohne** software-programmierbare Prozessoren
 - **Alles** in Spezial-Hardware realisiert
 - Viele der damaligen Algorithmen fast in Vergessenheit geraten

- **Coordinate Rotation Digital Computer (CORDIC)**
 - Berechne trigonometrische und transzendente Funktionen nur durch **Shift/Add**
- **Länge eines Vektors (a, b)**
 - Langsam: $d = \sqrt{a^2 + b^2}$
 - Falls 10% Abweichung akzeptabel ist:
 $d = \max\{a, b\} + 1/2 \cdot \min\{a, b\}$

- Einfach: Passe **Operatorbreiten** an Datenbreiten an
 - Geht nur mit internen Daten
 - Schnittstellen haben i.d.R. feste Breite
 - Beispiel: $8b + 12b = 20b$, statt einem $32b$ Operator
- Mittel: **Modifizierte** Standardformate
 - Spezielle Fixkommaformate: $8b.4b$
 - Spezielle Gleitkommaformate
 - Z.B. Höhere Genauigkeit, aber kleinerer Wertebereich
 - Passe an Anforderungen von unterschiedlichen Stellen im Algorithmus an
- Komplex: **Nicht-Standarddarstellungen**
 - Number Theoretic Transforms (NTT) schneller als FFT
 - Brauchen z.B. Einerkomplement (Mersenne NTT), Diminished-1 (Fermat NTT)



- Reduziere Hardware durch Propagieren von **Konstanten**
- Geschieht bei Erzeugung der Schaltung
 - HDL-Synthese
 - Parametrisierte Modulgeneratoren
- Sehr häufiger Einsatz: Multiplikation mit Konstanten
 - Siehe voriges Beispiel für HLL-Kompilierung
- Andere Anwendungen
 - Krypto-Schlüssel-spezifische RCUs



- Verändere **Funktion** der Schaltung
- Aber **erhalte** ihre Struktur
- Platzierung und Verdrahtung bleiben gleich
- Nur der **Inhalt** der Logikblöcke wird geändert
- Kürzere Verzögerungen und flächeneffizienter als **Programmierung**
- Aber Änderungen sind langsamer (Rekonfiguration)

EPA

A. Koch

Systemarchitektur

Terminologie

ACS Programmierung

ACS-
Programmierung

Zusammenfassung

Zusammenfassung

EPA

A. Koch

Systemarchitek

Terminologie

ACS Program-
mierung

ACS-
Programmiertrick

Zusammenfassu

- Systemarchitektur
- Terminologie
- Programmierverfahren
- Hochsprachenkompilierung
- Programmiertricks

➔ Beim nächsten Mal

- Verilog
- Echtes Programmbeispiel
- Demo des Werkzeugflusses