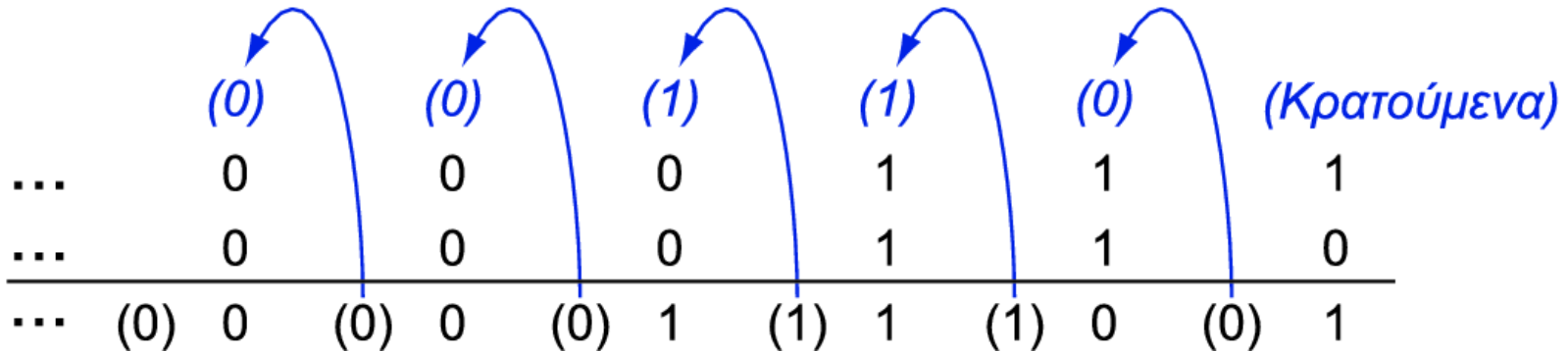


# Αριθμητική για υπολογιστές

- Λειτουργίες (πράξεις) σε ακεραίους
  - Πρόσθεση και αφαίρεση
  - Πολλαπλασιασμός και διαίρεση
  - Χειρισμός της υπερχείλισης
- Πραγματικοί αριθμοί κινητής υποδιαστολής (floating-point)
  - Αναπαράσταση και λειτουργίες (πράξεις)

# Ακέραια πρόσθεση

- Παράδειγμα:  $7 + 6$



- Υπερχείλιση (overflow) αν το αποτέλεσμα είναι εκτός του εύρους των τιμών
  - Πρόσθεση ετερόσημων τελεστέων, όχι υπερχείλιση
  - Πρόσθεση θετικών τελεστέων
    - Υπερχείλιση αν το πρόσημο του αποτελέσματος είναι 1
  - Πρόσθεση αρνητικών τελεστέων
    - Υπερχείλιση αν το πρόσημο του αποτελέσματος είναι 0

# Ακέραια αφαίρεση

- Πρόσθεση του αντιθέτου του δεύτερου τελεστέου

- Παράδειγμα:  $7 - 6 = 7 + (-6)$

$$\begin{array}{r} +7: \quad 0000 \ 0000 \ \dots \ 0000 \ 0111 \\ -6: \quad 1111 \ 1111 \ \dots \ 1111 \ 1010 \\ \hline +1: \quad 0000 \ 0000 \ \dots \ 0000 \ 0001 \end{array}$$

- Υπερχείλιση αν το αποτέλεσμα είναι εκτός του εύρους των τιμών

- Αφαίρεση δύο θετικών ή δύο αρνητικών, όχι υπερχείλιση
- Αφαίρεση θετικού από αρνητικό τελεστέο
  - Υπερχείλιση αν το πρόσημο του αποτελέσματος είναι 0
- Αφαίρεση αρνητικού από θετικό τελεστέο
  - Υπερχείλιση αν το πρόσημο του αποτελέσματος είναι 1

# Χειρισμός της υπερχείλισης

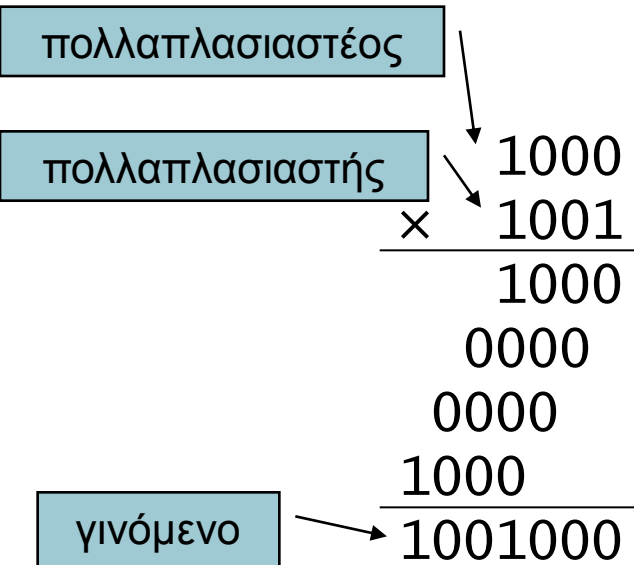
- Μερικές γλώσσες (π.χ., C) αγνοούν την υπερχείλιση
  - Χρησιμοποιούν τις εντολές του MIPS `addu`, `addui`, `subu`
- Άλλες γλώσσες (π.χ., Ada, Fortran) απαιτούν τη δημιουργία μιας εξαίρεσης
  - Χρησιμοποιούν τις εντολές του MIPS `add`, `addi`, `sub`
  - Στην υπερχείλιση, καλείται ο χειριστής εξαιρέσεων
    - Αποθήκευση του PC στο μετρητή προγράμματος εξαιρέσεων (exception program counter – EPC)
    - Άλμα στην προκαθορισμένη διεύθυνση του χειριστή
    - Η εντολή `mfc0` (move from coprocessor reg) μπορεί να ανακτήσει την τιμή του EPC, για να γίνει επιστροφή μετά τη διορθωτική ενέργεια

# Αριθμητική για πολυμέσα

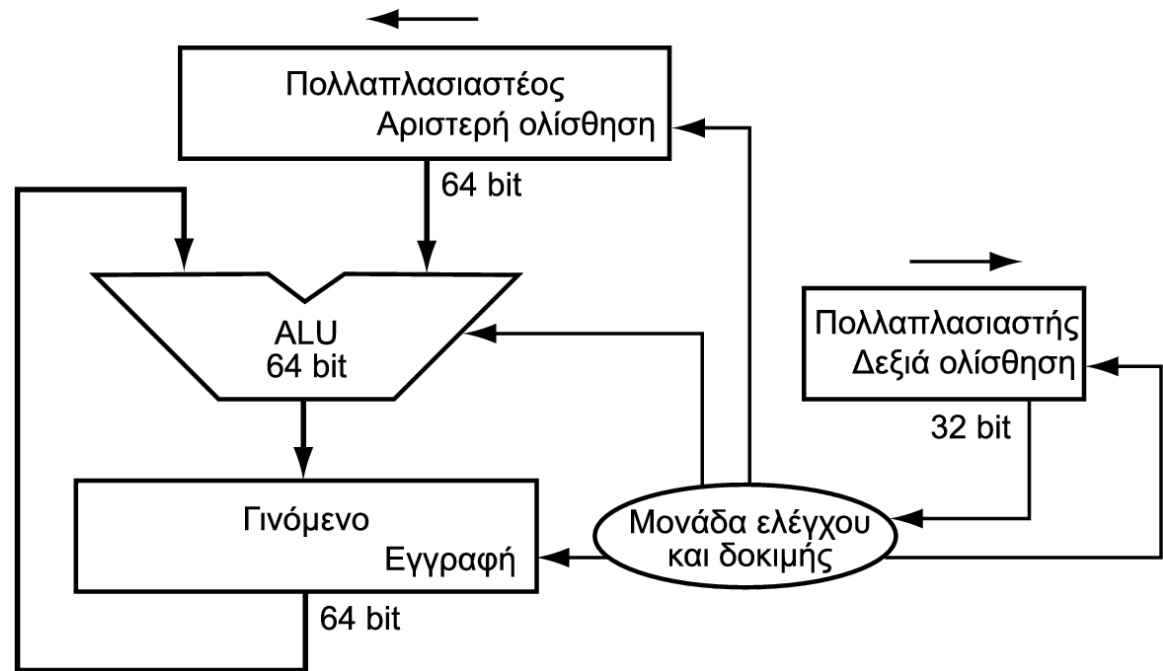
- Η επεξεργασία γραφικών και πολυμέσων επενεργεί σε διανύσματα των 8 και 16 bit
  - Χρήση ενός αθροιστή των 64 bit, με διαμερισμένη αλυσίδα κρατουμένων
    - Επενεργεί σε διανύσματα 8 8 bit, 4 16 bit, ή 2 32 bit
  - SIMD (single-instruction, multiple-data)
- Λειτουργίες «κορεσμού» (saturation)
  - Σε υπερχείλιση, το αποτέλεσμα είναι η μεγαλύτερη τιμή που μπορεί να αναπαρασταθεί
    - σύγκριση με την αριθμητική υπολοίπου (modulo arithmetic) σε συμπλήρωμα ως προς 2
  - π.χ., «ψαλιδισμός» (clipping) στην επεξεργασία ήχου, «κορεσμός» στην επεξεργασία βίντεο

# Πολλαπλασιασμός

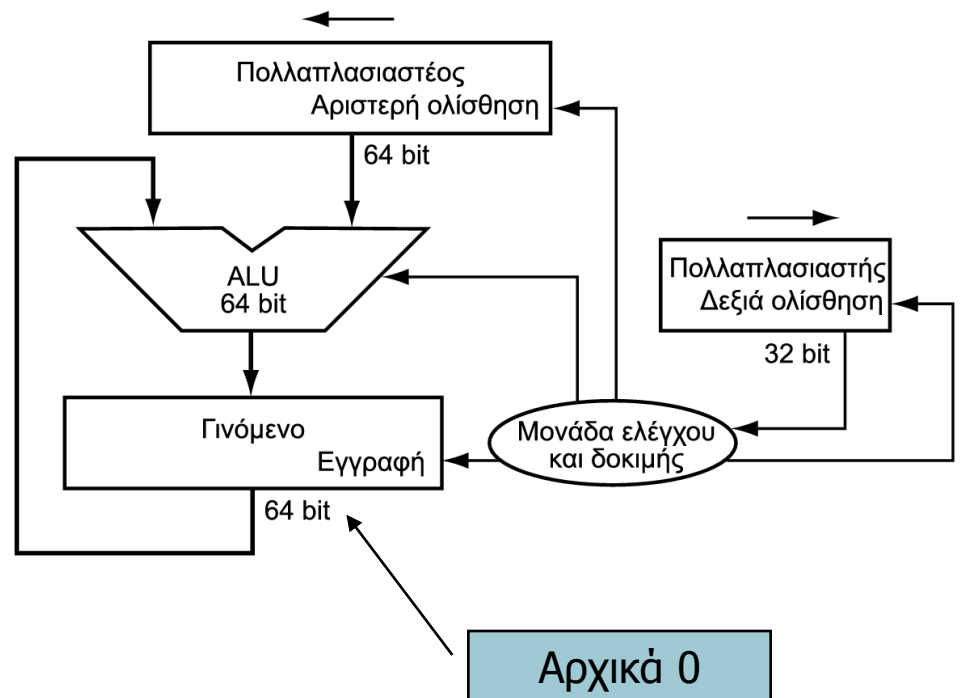
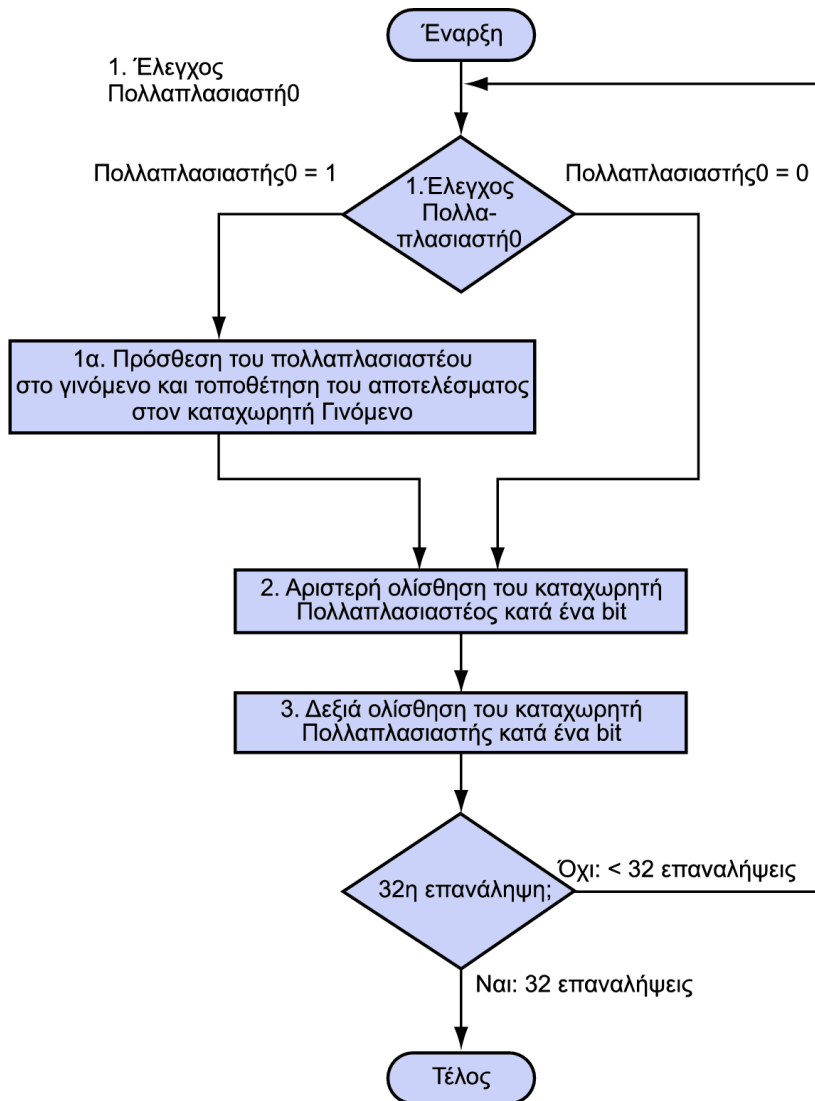
- Ξεκινάμε με τον πολ/σμό μεγάλου μήκους



Το μήκος του γινομένου είναι το άθροισμα των μηκών των τελεστέων

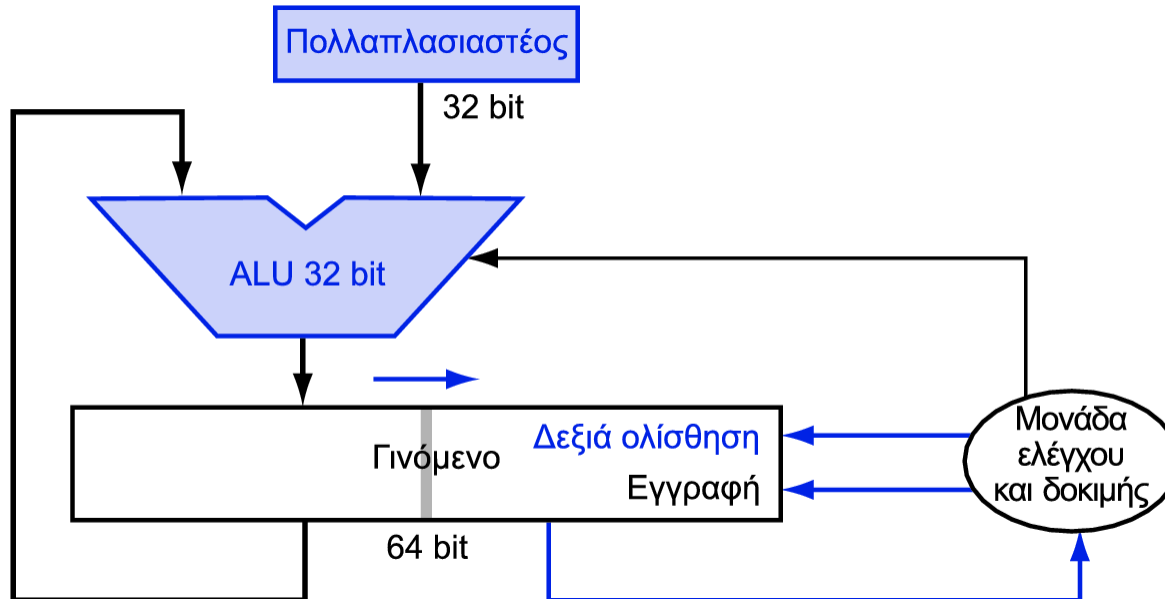


# Υλικό πολλαπλασιασμού



# Βελτιστοποιημένος πολλαπλασιαστής

- Εκτέλεση βημάτων παράλληλα: πρόσθεση/ολίσθηση

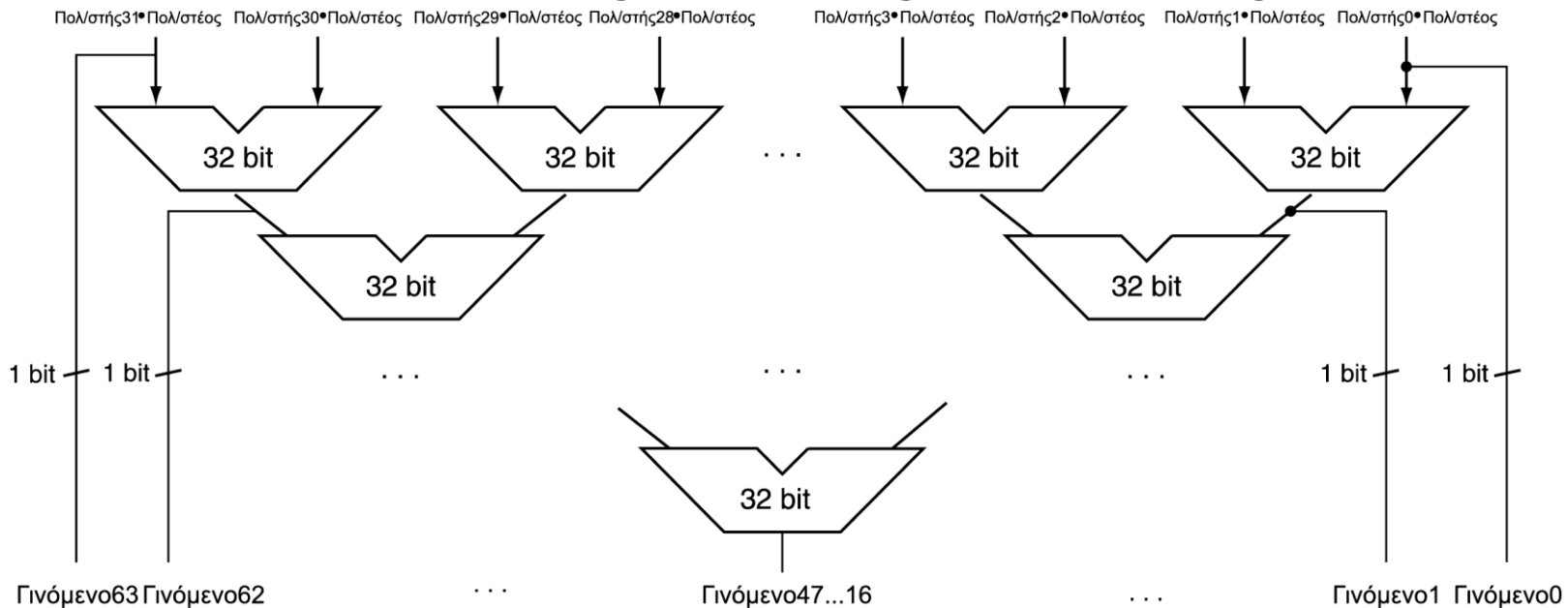


- Ένας κύκλος ανά πρόσθεση μερικού γινομένου
  - Είναι εντάξει, αν η συχνότητα εμφάνισης του πολλαπλασιασμού είναι χαμηλή



# Ταχύτερος πολλαπλασιαστής

- Χρησιμοποιεί πολλούς αθροιστές
  - Συμβιβασμός κόστους/απόδοσης

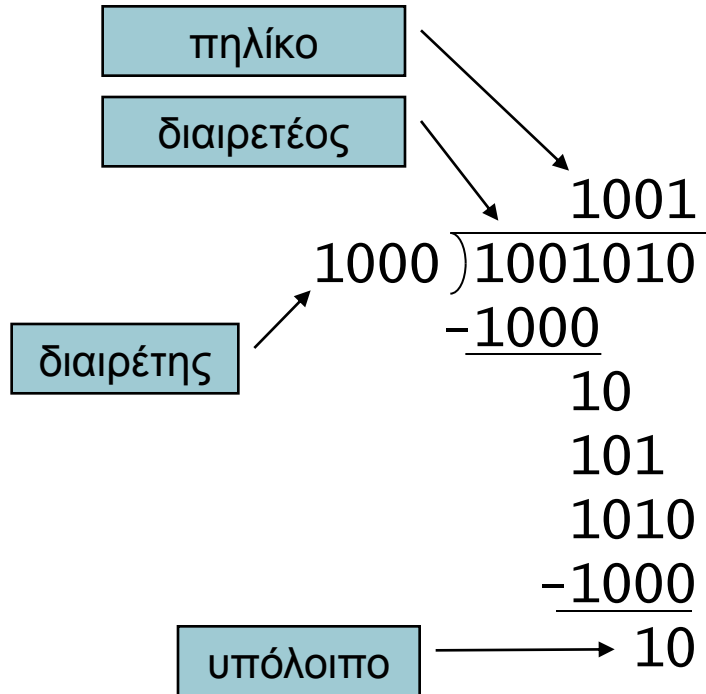


- Μπορεί να υλοποιηθεί με διοχέτευση (pipeline)
  - Πολλοί πολλαπλασιασμοί εκτελούνται παράλληλα

# Πολλαπλασιασμός στον MIPS

- Δύο καταχωρητές των 32 bit για το γινόμενο
  - HI: τα περισσότερα σημαντικά 32 bit
  - LO: τα λιγότερα σημαντικά 32 bit
- Εντολές
  - `mult rs, rt / multu rs, rt`
    - γινόμενο των 64 bit στους HI/LO
  - `mghi rd / mflo rd`
    - Μεταφορά από (move from) του HI/LO στον rd
    - Μπορούμε να ελέγξουμε τη τιμή του HI για να δούμε αν το γινόμενο ξεπερνά τα 32 bit
  - `mul rd, rs, rt`
    - Τα λιγότερα σημαντικά 32 bit του γινομένου → rd

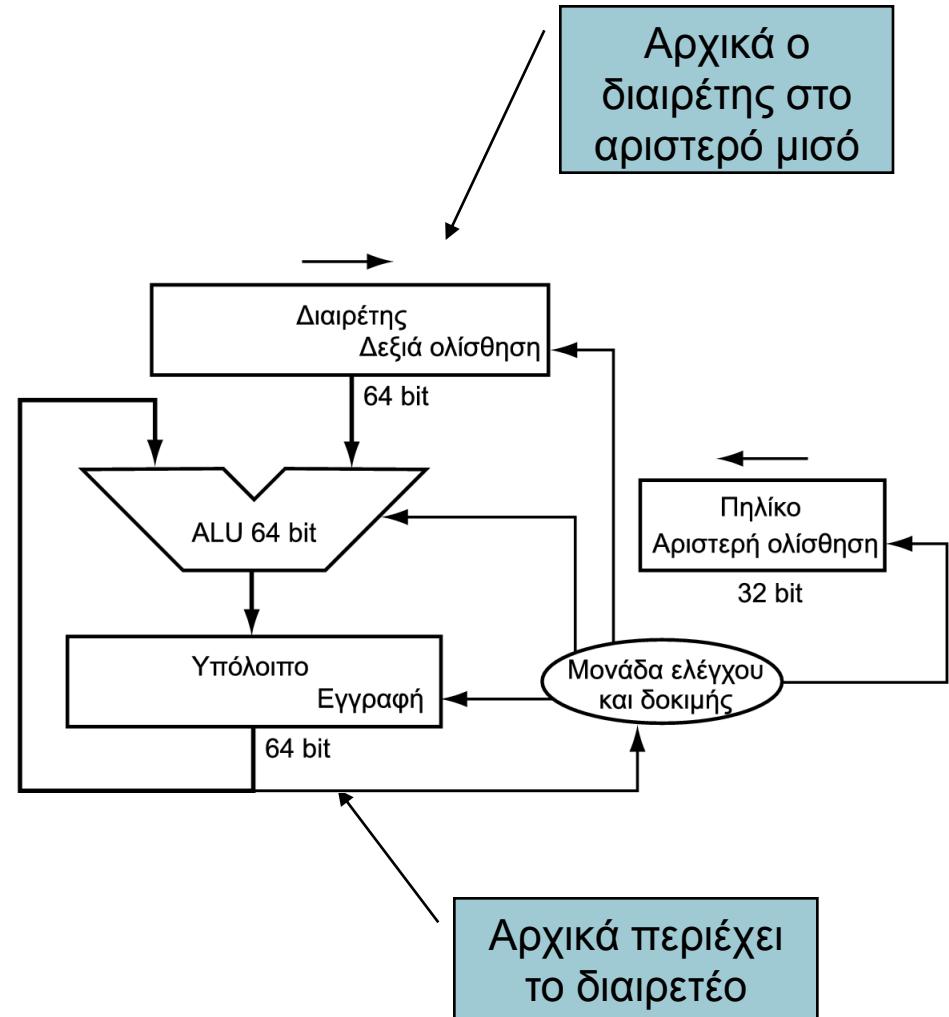
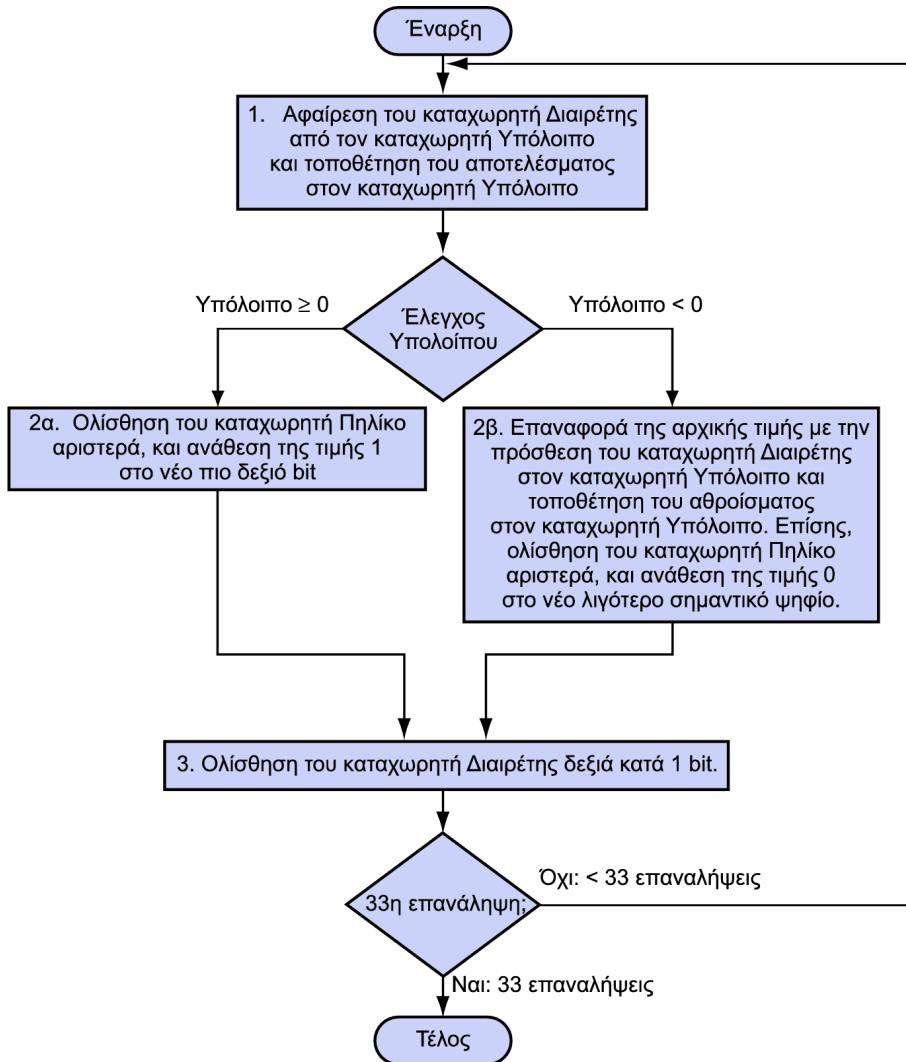
# Διαίρεση



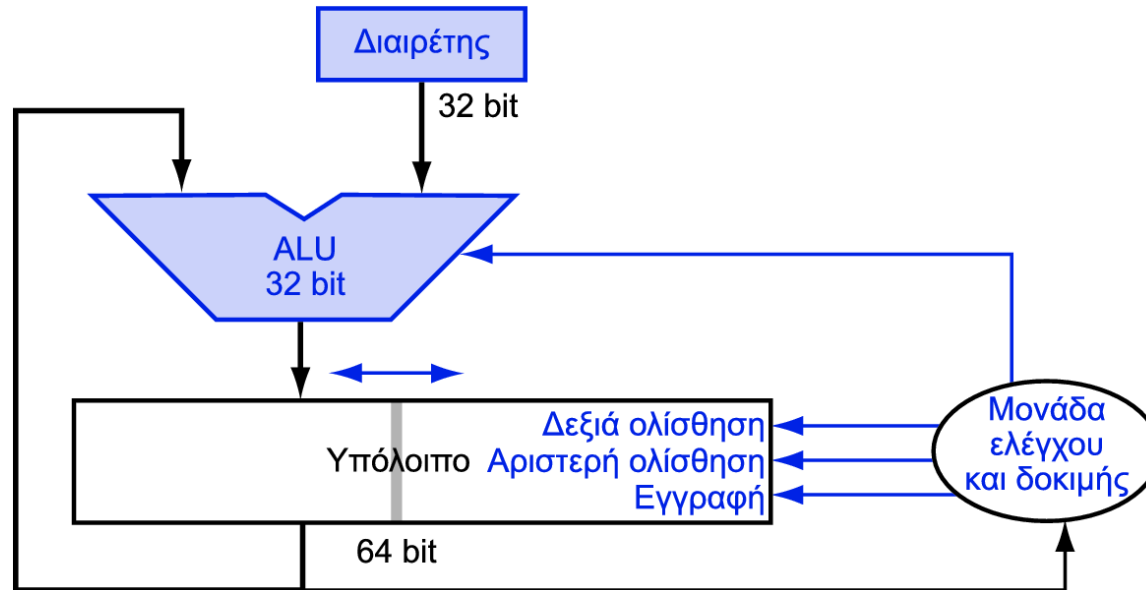
τελεστέοι των  $n$  bit δίνουν  
πηλίκo και υπόλοιπο των  $n$  bit

- Έλεγχος για μηδενικό διαιρέτη
- Διαίρεση μεγάλου μήκους
  - Αν διαιρέτης  $\leq$  από τα bit του διαιρετέου
    - 1 bit στο πηλίκo, αφαίρεση
  - Αλλιώς
    - 0 bit στο πηλίκo, κατέβασμα του επόμενου bit του διαιρετέου
- Διαίρεση με επαναφορά (restoring division)
  - Κάνε την αφαίρεση και αν το υπόλοιπο γίνει  $< 0$ , πρόσθεσε πίσω το διαιρέτη
- Προσημασμένη διαίρεση
  - Κάνε τη διαίρεση με τις απόλυτες τιμές
  - Ρύθμισε το πρόσημο του πηλίκου και του υπολοίπου όπως απαιτείται

# Υλικό διαίρεσης



# Βελτιστοποιημένος διαιρέτης



- Ένας κύκλος για κάθε αφαίρεση μερικού υπολοίπου
- Μοιάζει πολύ με πολλαπλασιαστή!
  - Το ίδιο υλικό μπορεί να χρησιμοποιηθεί και για τις δύο πράξεις

# Ταχύτερη διαίρεση

- Δεν μπορεί να χρησιμοποιηθεί παράλληλο υλικό όπως στον πολλαπλασιαστή
  - Η αφαίρεση εκτελείται υπό συνθήκη, ανάλογα με το πρόσημο του υπολοίπου
- Ταχύτεροι διαιρέτες (π.χ. διαίρεση SRT) δημιουργούν πολλά bit του πηλίκου σε κάθε βήμα
  - Και πάλι απαιτούνται πολλά βήματα

# Διαίρεση στο MIPS

- Χρήση των καταχωρητών HI/LO για το αποτέλεσμα
  - HI: υπόλοιπο 32 bit
  - LO: πηλίκo 32 bit
- Εντολές
  - `div rs, rt` / `divu rs, rt`
  - Όχι έλεγχος για υπερχείλιση ή διαίρεση με το 0
    - Το λογισμικό πρέπει να εκτελεί τους ελέγχους αν αυτό απαιτείται
  - Χρήση των `mfhi`, `mflo` για προσπέλαση του αποτελέσματος

# Κινητή υποδιαστολή

- Αναπαράσταση για μη ακεραίους αριθμούς
  - Περιλαμβάνει και πολύ μικρούς και πολύ μεγάλους αριθμούς
- Όπως η επιστημονική σημειογραφία (scientific notation)
  - $-2.34 \times 10^{56}$  ← κανονικοποιημένος
  - $+0.002 \times 10^{-4}$  ← μη κανονικοποιημένος
  - $+987.02 \times 10^9$  ← μη κανονικοποιημένος
- Σε δυαδικό
  - $1.xxxxxxx_2 \quad 2^{yyyy}$
- Οι τύποι `float` και `double` της C



# Πρότυπο κινητής υποδιαστολής

- Ορίζεται από το IEEE Std 754-1985
- Αναπτύχθηκε ως λύση στην απόκλιση των αναπαραστάσεων
  - Ζητήματα φορητότητας (portability) για τον κώδικα επιστημονικών εφαρμογών
- Πλέον είναι σχεδόν οικουμενικά αποδεκτό
- Δύο αναπαραστάσεις κινητής υποδιαστολής (floating point)
  - Απλή ακρίβεια – single precision (32 bit)
  - Διπλή ακρίβεια – double precision (64 bit)

# Μορφή κινητής υποδιαστολής IEEE

single: 8 bit

double: 11 bit

single: 23 bit

double: 52 bit



$$x = (-1)^S \times (1 + \text{Κλάσμα}) \times 2^{(\text{Εκθέτης} - \text{Πόλωση})}$$

- Εκθέτης (exponent) – Κλάσμα (fraction)
- S: bit προσήμου ( $0 \Rightarrow$  μη αρνητικός,  $1 \Rightarrow$  αρνητικός)
- Κανονικοποίηση του σημαντικού (significand):  
 $1.0 \leq |\text{significand}| < 2.0$ 
  - Έχει πάντα ένα αρχικό bit 1 πριν την υποδιαστολή, και συνεπώς δε χρειάζεται ρητή αναπαράστασή του («κρυμμένο» bit)
  - Το σημαντικό (significand) είναι το κλάσμα (fraction) μαζί με το κρυμμένο “1”
- Εκθέτης: αναπαράσταση «με υπέρβαση» (excess):  
πραγματικός εκθέτης + πόλωση (bias)
  - Εγγυάται ότι ο εκθέτης είναι απρόσημος
  - Απλή ακρίβεια: Πόλωση = 127 – Διπλή ακρίβεια: Πόλωση = 1023

# Εύρος απλής ακρίβειας

- Οι εκθέτες 00000000 και 11111111 δεσμεύονται
- Μικρότερη τιμή
  - Εκθέτης: 00000001  
 $\Rightarrow$  πραγματικός εκθέτης =  $1 - 127 = -126$
  - Κλάσμα: 000...00  $\Rightarrow$  σημαντικό = 1.0
  - $\pm 1.0 \times 2^{-126} \approx \pm 1.2 \times 10^{-38}$
- Μεγαλύτερη τιμή
  - Εκθέτης: 11111110  
 $\Rightarrow$  πραγματικός εκθέτης =  $254 - 127 = +127$
  - Κλάσμα: 111...11  $\Rightarrow$  σημαντικό  $\approx 2.0$
  - $\pm 2.0 \times 2^{+127} \approx \pm 3.4 \times 10^{+38}$

# Εύρος διπλής ακρίβειας

- Οι εκθέτες 0000...00 και 1111...11 δεσμεύονται
- Μικρότερη τιμή
  - Εκθέτης: 00000000001  
⇒ πραγματικός =  $1 - 1023 = -1022$
  - Κλάσμα: 000...00 ⇒ σημαντικό = 1.0
  - $\pm 1.0 \times 2^{-1022} \approx \pm 2.2 \times 10^{-308}$
- Μεγαλύτερη τιμή
  - Εκθέτης: 11111111110  
⇒ πραγματικός εκθέτης =  $2046 - 1023 = +1023$
  - Κλάσμα: 111...11 ⇒ σημαντικό  $\approx 2.0$
  - $\pm 2.0 \times 2^{+1023} \approx \pm 1.8 \times 10^{+308}$

# Ακρίβεια κινητής υποδιαστολής

- Σχετική ακρίβεια
  - Όλα τα bit του κλάσματος είναι σημαντικά
  - Απλή: περίπου  $2^{-23}$ 
    - Ισοδύναμο με  $23 \times \log_{10} 2 \approx 23 \times 0.3 \approx 6$  δεκαδικά ψηφία ακρίβειας
  - Διπλή: περίπου  $2^{-52}$ 
    - Ισοδύναμο με  $52 \times \log_{10} 2 \approx 52 \times 0.3 \approx 16$  δεκαδικά ψηφία ακρίβειας

# Παράδειγμα κινητής υποδιαστολής

- Αναπαράσταση του  $-0.75$ 
  - $-0.75 = (-1)^1 \times 1.1_2 \times 2^{-1}$
  - $S = 1$
  - Κλάσμα =  $1000\dots00_2$
  - Εκθέτης =  $-1 + \text{Πόλωση}$ 
    - Απλή:  $-1 + 127 = 126 = 01111110_2$
    - Διπλή:  $-1 + 1023 = 1022 = 01111111110_2$
- Απλή:  $1011111101000\dots00$
- Διπλή:  $1011111111101000\dots00$

# Παράδειγμα κινητής υποδιαστολής

- Ποιος αριθμός αναπαρίστανται από τον απλής ακρίβειας κινητής υποδιαστολής αριθμό;

11000000101000...00

- $S = 1$
  - Κλάσμα =  $01000...00_2$
  - Εκθέτης =  $10000001_2 = 129$
- $x = (-1)^1 \times (1 + 01_2) \times 2^{(129 - 127)}$   
 $= (-1) \times 1.25 \times 2^2$   
 $= -5.0$

# Μη κανονικοποιημένοι (denormals)

- Εκθέτης = 000...0  $\Rightarrow$  το «κρυμμένο» bit είναι 0

$$x = (-1)^S \times (0 + \text{Κλάσμα}) \times 2^{-\text{Πόλωση}}$$

- Μικρότεροι από τους κανονικοποιημένους
  - επιτρέπουν βαθμιαία ανεπάρκεια (gradual underflow), με μειούμενη ακρίβεια

- Denormal με κλάσμα = 000...0

$$x = (-1)^S \times (0 + 0) \times 2^{-\text{Πόλωση}} = \pm 0.0$$

Δύο αναπαραστάσεις του  
0.0!



# Άπειρα και όχι αριθμοί (NaN)

- Εκθέτης = 111...1, Κλάσμα = 000...0
  - ±Άπειρο
  - Μπορεί να χρησιμοποιηθεί σε επόμενους υπολογισμούς, για αποφυγή της ανάγκης του ελέγχου υπερχείλισης
- Εκθέτης = 111...1, Κλάσμα  $\neq$  000...0
  - Όχι αριθμός (Not-a-Number – NaN)
  - Δείχνει ένα άκυρο ή απροσδιόριστο αποτέλεσμα
    - π.χ., 0.0 / 0.0
  - Μπορεί να χρησιμοποιηθεί σε επόμενους υπολογισμούς

# Πρόσθεση κινητής υποδιαστολής

- Ένα δεκαδικό παράδειγμα με 4 ψηφία
  - $9.999 \times 10^1 + 1.610 \times 10^{-1}$
- 1. Ευθυγράμμιση υποδιαστολών
  - Ολίσθηση αριθμού με το μικρότερο εκθέτη
  - $9.999 \times 10^1 + 0.016 \times 10^1$
- 2. Πρόσθεση σημαντικών
  - $9.999 \times 10^1 + 0.016 \times 10^1 = 10.015 \times 10^1$
- 3. Κανονικοποίηση αποτελέσματος & έλεγχος υπερχειλίσης/ανεπάρκειας
  - $1.0015 \times 10^2$
- 4. Στρογγυλοποίηση και επανακανονικοποίηση αν είναι απαραίτητο
  - $1.002 \times 10^2$

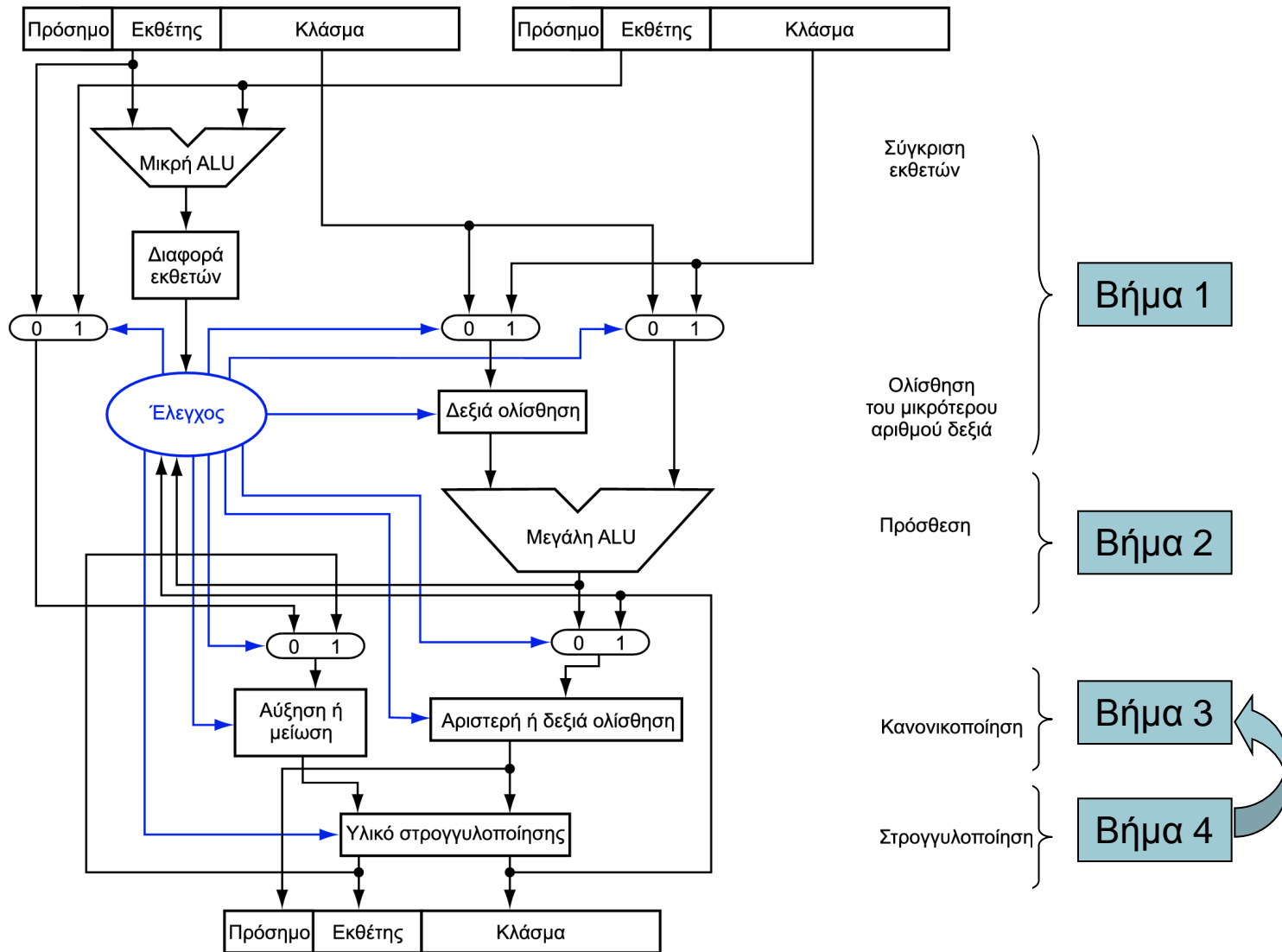
# Πρόσθεση κινητής υποδιαστολής

- Τώρα ένα δυαδικό παράδειγμα με 4 ψηφία
  - $1.000_2 \times 2^{-1} + -1.110_2 \times 2^{-2}$  ( $0.5 + -0.4375$ )
- 1. Ευθυγράμμιση υποδιαστολών
  - Ολίσθηση αριθμού με το μικρότερο εκθέτη
  - $1.000_2 \times 2^{-1} + -0.111_2 \times 2^{-1}$
- 2. Πρόσθεση σημαντικών
  - $1.000_2 \times 2^{-1} + -0.111_2 \times 2^{-1} = 0.001_2 \times 2^{-1}$
- 3. Κανονικοποίηση αποτελέσματος και έλεγχος υπερχείλισης/ανεπάρκειας
  - $1.000_2 \times 2^{-4}$ , χωρίς υπερχείλιση/ανεπάρκεια
- 4. Στρογγυλοποίηση και επανακανονικοποίηση αν είναι απαραίτητο
  - $1.000_2 \times 2^{-4}$  (καμία αλλαγή) = 0.0625

# Υλικό αθροιστή ΚΙΝ. ΥΠΟΔ.

- Πολύ πιο πολύπλοκο από του ακέραιου αθροιστή
- Για να γίνει σε έναν κύκλο πρέπει να έχει πολύ μεγάλη διάρκεια
  - Πολύ μεγαλύτερη από τις ακέραιες λειτουργίες
  - Το πιο αργό ρολόι θα επιβάρυνε όλες τις εντολές
- Ο αθροιστής κινητής υποδιαστολής συνήθως παίρνει πολλούς κύκλους
  - Μπορεί να υπολοποιηθεί με διοχέτευση

# Υλικό αθροιστή ΚΙΝ.ΥΠΟΔ.



# Πολλαπλασιασμός ΚΙΝ.ΥΠΟΔ.

- Ένα δεκαδικό παράδειγμα με 4 ψηφία
  - $1.110 \times 10^{10} \times 9.200 \times 10^{-5}$
- 1. Πρόσθεση εκθετών
  - Για πολωμένους εκθέτες, αφαίρεση της πόλωσης από το άθροισμα
  - Νέος εκθέτης =  $10 + -5 = 5$
- 2. Πολλαπλασιασμός σημαντικών
  - $1.110 \times 9.200 = 10.212 \Rightarrow 10.212 \times 10^5$
- 3. Κανονικοποίηση αποτελέσματος & έλεγχος υπερχείλισης/ανεπάρκειας
  - $1.0212 \times 10^6$
- 4. Στρογγυλοποίηση και επανακανονικοποίηση αν είναι απαραίτητο
  - $1.021 \times 10^6$
- 5. Καθορισμός του προσήμου του αποτελέσματος από τα πρόσημα των τελεστών
  - $+1.021 \times 10^6$

# Πολλαπλασιασμός Κιν.Υποδ.

- Τώρα ένα δυαδικό παράδειγμα με 4 ψηφία
  - $1.000_2 \times 2^{-1} \times -1.110_2 \times 2^{-2}$  ( $0.5 \times -0.4375$ )
- 1. Πρόσθεση εκθετών
  - Χωρίς πόλωση:  $-1 + -2 = -3$
  - Με πόλωση:  $(-1 + 127) + (-2 + 127) = -3 + 254 - 127 = -3 + 127$
- 2. Πολλαπλασιασμός σημαντικών
  - $1.000_2 \times 1.110_2 = 1.1102 \Rightarrow 1.110_2 \times 2^{-3}$
- 3. Κανονικοποίηση αποτελέσματος και έλεγχος υπερχείλισης/ανεπάρκειας
  - $1.110_2 \times 2^{-3}$  (καμία αλλαγή) χωρίς υπερχείλιση/ανεπάρκεια
- 4. Στρογγυλοποίηση και επανακανονικοποίηση αν είναι απαραίτητο
  - $1.110_2 \times 2^{-3}$  (καμία αλλαγή)
- 5. Καθορισμός προσήμου:  $+ve \times -ve \Rightarrow -ve$ 
  - $-1.110_2 \times 2^{-3} = -0.21875$

# Υλικό αριθμητικής ΚΙΝ. ΥΠΟΔ.

- Ο πολλαπλασιαστής ΚΥ έχει παρόμοια πολυπλοκότητα με τον αθροιστή ΚΥ
  - Αλλά χρησιμοποιεί πολλαπλασιαστή για τα σημαντικά αντί για αθροιστή
- Το υλικό αριθμητικής ΚΙΝ. ΥΠΟΔ. συνήθως εκτελεί
  - Πρόσθεση, αφαίρεση, πολλαπλασιασμό, διαίρεση, αντίστροφο, τετραγωνική ρίζα
  - Μετατροπή ΚΥ  $\leftrightarrow$  ακέραιο
- Οι λειτουργίες συνήθως διαρκούν πολλούς κύκλους
  - Μπορούν να υπολοποιηθούν με διοχέτευση



# Εντολές ΚΥ στο MIPS

- Το υλικό ΚΥ είναι ο συνεπεξεργαστής (coprocessor) 1
  - Επιπρόσθετος επεξεργαστής που επεκτείνει την αρχιτεκτονική συνόλου εντολών
- Ξεχωριστοί καταχωρητές ΚΥ
  - 32 απλής ακρίβειας: \$f0, \$f1, ... \$f31
  - Ζευγάρια για διπλή ακρίβεια: \$f0/\$f1, \$f2/\$f3, ...
    - Η έκδοση 2 του συνόλου εντολών MIPS υποστηρίζει 32 × 64 bit καταχωρητές ΚΥ
- Εντολές ΚΥ επενεργούν μόνο σε καταχωρητές ΚΥ
  - Γενικά τα προγράμματα δεν εκτελούν αέριες πράξεις σε δεδομένα ΚΥ, ή αντίστροφα
  - Περισσότεροι καταχωρητές με ελάχιστη επίδραση στο μέγεθος του κώδικα
- Εντολές φόρτωσης και αποθήκευσης ΚΥ
  - lwc1, ldc1, swc1, sdc1
    - π.χ., ldc1 \$f8, 32(\$sp)

# Εντολές ΚΥ στον MIPS

- Αριθμητική απλής ακρίβειας
  - `add.s`, `sub.s`, `mul.s`, `div.s`
    - π.χ., `add.s $f0, $f1, $f6`
- Αριθμητική διπλής ακρίβειας
  - `add.d`, `sub.d`, `mul.d`, `div.d`
    - π.χ., `mul.d $f4, $f4, $f6`
- Σύγκριση απλής και διπλής ακρίβειας
  - `c.xx.s`, `c.xx.d` (`xx` είναι `eq`, `lt`, `le`, ...)
  - Δίνει τη τιμή 1 ή 0 σε bit κωδικών συνθήκης ΚΥ (FP condition-code bit)
    - π.χ. `c.lt.s $f3, $f4`
- Διακλάδωση σε αληθή ή ψευδή κωδικό συνθήκης ΚΥ
  - `bc1t`, `bc1f`
    - π.χ., `bc1t TargetLabel`

# Παραδειγμα ΚΥ: βαθμοί °F σε °C

- Κώδικας C:

```
float f2c (float fahr) {  
    return ((5.0/9.0)*(fahr - 32.0));  
}
```

- fahr στον \$f12, αποτέλεσμα στον \$f0, οι σταθερές στο χώρο της καθολικής μνήμης

- Μεταγλωττισμένος κώδικας MIPS:

```
f2c: lwc1    $f16, const5($gp)  
     lwc1    $f18, const9($gp)  
     div.s   $f16, $f16, $f18  
     lwc1    $f18, const32($gp)  
     sub.s   $f18, $f12, $f18  
     mul.s   $f0, $f16, $f18  
     jr     $ra
```

# Παράδειγμα ΚΥ: Πολλαπλασιασμός πινάκων

- $X = X + Y \cdot Z$ 
  - Όλοι πίνακες 32 × 32, με στοιχεία 64 bit διπλής ακρίβειας

- Κώδικας C:

```
void mm (double x[][],
         double y[][], double z[][]) {
    int i, j, k;
    for (i = 0; i < 32; i = i + 1)
        for (j = 0; j < 32; j = j + 1)
            for (k = 0; k < 32; k = k + 1)
                x[i][j] = x[i][j]
                    + y[i][k] * z[k][j];
}
```

- Διευθύνσεις των x, y, z στους \$a0, \$a1, \$a2, και των i, j, k στους \$s0, \$s1, \$s2

# Παράδειγμα ΚΥ: Πολλαπλασιασμός πινάκων

## ■ Κώδικας MIPS:

	li	\$t1, 32	# \$t1 = 32 (row size/loop end)
	li	\$s0, 0	# i = 0; initialize 1st for loop
L1:	li	\$s1, 0	# j = 0; restart 2nd for loop
L2:	li	\$s2, 0	# k = 0; restart 3rd for loop
	sll	\$t2, \$s0, 5	# \$t2 = i * 32 (size of row of x)
	addu	\$t2, \$t2, \$s1	# \$t2 = i * size(row) + j
	sll	\$t2, \$t2, 3	# \$t2 = byte offset of [i][j]
	addu	\$t2, \$a0, \$t2	# \$t2 = byte address of x[i][j]
	l.d	\$f4, 0(\$t2)	# \$f4 = 8 bytes of x[i][j]
L3:	sll	\$t0, \$s2, 5	# \$t0 = k * 32 (size of row of z)
	addu	\$t0, \$t0, \$s1	# \$t0 = k * size(row) + j
	sll	\$t0, \$t0, 3	# \$t0 = byte offset of [k][j]
	addu	\$t0, \$a2, \$t0	# \$t0 = byte address of z[k][j]
	l.d	\$f16, 0(\$t0)	# \$f16 = 8 bytes of z[k][j]

...

# Παράδειγμα ΚΥ: Πολλαπλασιασμός πινάκων

...

sll	\$t0, \$s0, 5	# \$t0 = i*32 (size of row of y)
addu	\$t0, \$t0, \$s2	# \$t0 = i*size(row) + k
sll	\$t0, \$t0, 3	# \$t0 = byte offset of [i][k]
addu	\$t0, \$a1, \$t0	# \$t0 = byte address of y[i][k]
l.d	\$f18, 0(\$t0)	# \$f18 = 8 bytes of y[i][k]
mul.d	\$f16, \$f18, \$f16	# \$f16 = y[i][k] * z[k][j]
add.d	\$f4, \$f4, \$f16	# f4=x[i][j] + y[i][k]*z[k][j]
addiu	\$s2, \$s2, 1	# \$k k + 1
bne	\$s2, \$t1, L3	# if (k != 32) go to L3
s.d	\$f4, 0(\$t2)	# x[i][j] = \$f4
addiu	\$s1, \$s1, 1	# \$j = j + 1
bne	\$s1, \$t1, L2	# if (j != 32) go to L2
addiu	\$s0, \$s0, 1	# \$i = i + 1
bne	\$s0, \$t1, L1	# if (i != 32) go to L1

# Διερμηνεία των δεδομένων

## ΓΕΝΙΚΗ εικόνα

- Τα bit δεν έχουν έμφυτη σημασία
  - Η διερμηνεία εξαρτάται από τις εντολές που εφαρμόζονται
- Αναπαράσταση των αριθμών στους υπολογιστές
  - Πεπερασμένο εύρος και ακρίβεια
  - Πρέπει να λαμβάνονται υπόψη στα προγράμματα

# Προσεταιριστικότητα

- Τα παράλληλα προγράμματα μπορεί να «πλέκουν» τις λειτουργίες με μη αναμενόμενη σειρά
  - υποθέσεις προσεταιριστικότητας μπορεί να αποτύχουν

		$(x+y)+z$	$x+(y+z)$
x	-1.50E+38		-1.50E+38
y	1.50E+38	0.00E+00	
z	1.0	1.0	1.50E+38
		1.00E+00	0.00E+00

- Πρέπει να επιβεβαιώνεται η λειτουργία των παράλληλων προγραμμάτων σε διαφορετικούς βαθμούς παραλληλίας



# Αρχιτεκτονική ΚΥ του x86

- Αρχικά βασίζονταν στο συνεπεξεργαστή ΚΥ 8087
  - $8 \times 80$  bit καταχωρητές επεκτεταμένης ακρίβειας (extended-precision)
  - Χρησιμοποιούνται ως στοίβα
  - Καταχωρητές δεικτοδοτούνται από την κορυφή της στοίβας (TOS) ως: ST(0), ST(1), ...
- Οι τιμές ΚΥ είναι 32 ή 64 bit στη μνήμη
  - Μετατρέπονται κατά τη φόρτωση/αποθήκευση τελεστών μνήμης
  - Οι ακέραιοι τελεστές μπορούν επίσης να μετατραπούν σε μια φόρτωση/αποθήκευση
- Πολύ δύσκολη δημιουργία και βελτιστοποίηση κώδικα
  - Αποτέλεσμα: φτωχή απόδοση ΚΥ

# Εντολές ΚΥ του x86

Μεταφορά δεδομένων	Αριθμητικές	Σύγκρισης	Υπερβατικές
FILD mem/ST(i) FISTP mem/ST(i) FLDPI FLD1 FLDZ	FIADDP mem/ST(i) FISUBRP mem/ST(i) FIMULP mem/ST(i) FIDIVRP mem/ST(i) FSQRT FABS FRNDINT	FICOMP FIUCOMP FSTSW AX/mem	FPATAN F2XMI FCOS FPTAN FPREM FPSIN FYL2X

- Προαιρετικές παραλλαγές
  - **I**: ακέραιος τελεστής
  - **P**: εξαγωγή (pop) τελεστέου από τη στοίβα
  - **R**: αντίστροφη σειρά τελεστών
  - Αλλά δεν επιτρέπονται όλοι οι συνδυασμοί

# Streaming SIMD Extension 2 (SSE2)

- Επέκταση συνεχούς ροής SIMD 2 (SSE2)
- Προσθέτει 4 128 bit καταχωρητές
  - Επεκτάθηκε σε 8 καταχωρητές στην AMD64/EM64T
- Μπορεί να χρησιμοποιηθεί για πολλούς τελεστές KY
  - 2 64 bit διπλής ακρίβειας
  - 4 32 bit απλής ακρίβειας
  - Οι εντολές επενεργούν σε αυτά ταυτόχρονα
    - Μία εντολή πολλά δεδομένα (Single-Instruction Multiple-Data)

# Δεξιά ολίσθηση και διαίρεση

- Η αριστερή ολίσθηση κατά  $i$  θέσεις πολλαπλασιάζει έναν ακέραιο με  $2^i$
- Η δεξιά ολίσθηση διαιρεί με το  $2^i$ ;
  - Μόνο σε απρόσημους ακεραίους
- Για προσημασμένους ακεραίους
  - Αριθμητική δεξιά ολίσθηση: επανάληψη του προσήμου
  - π.χ.,  $-5 / 4$ 
    - $11111011_2 \gg 2 = 11111110_2 = -2$
    - Στρογγυλοποιεί προς το  $-\infty$
  - σύγκριση  $11111011_2 \ggg 2 = 00111110_2 = +62$

# Ποιος νοιάζεται για την ακρίβεια ΚΥ;

- Σημαντική για επιστημονικό κώδικα
  - Αλλά για καθημερινή χρήση;
    - “Το υπόλοιπό μου στη τράπεζα διαφέρει κατά 0.0002 σεντ!” ☹
- Το σφάλμα της διαίρεσης ΚΥ του Intel Pentium (FDIV bug)
  - Η αγορά αναμένει ακρίβεια
  - Δείτε Colwell, *The Pentium Chronicles*

# Συμπερασματικές παρατηρήσεις

- Οι αρχιτεκτονικές συνόλου εντολών υποστηρίζουν αριθμητική
  - Προσημασμένων και απρόσημων ακεραίων
  - Προσεγγίσεων κινητής υποδιαστολής για τους πραγματικούς
- Πεπερασμένο εύρος και ακρίβεια
  - Οι λειτουργίες μπορεί να οδηγήσουν σε υπερχείλιση (overflow) και ανεπάρκεια (underflow)
- Αρχιτεκτονική συνόλου εντολών MIPS
  - Εντολές πυρήνα: οι 54 πιο συχνά χρησιμοποιούμενες
    - 100% του SPECINT, 97% του SPECFP
  - Άλλες εντολές: λιγότερο συχνές