

Zastosowania Procesorów Sygnałowych

Adam Korzeniewski

adamkorz@sound.eti.pg.gda.pl

p. 732 - Katedra Systemów Multimedialnych

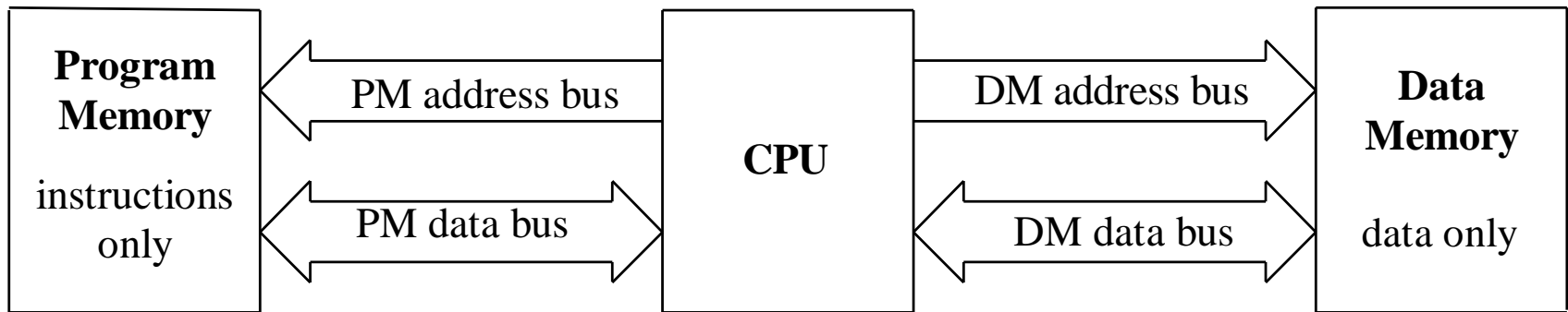
Architektura typowego PS i systemy wieloprocessorowe

Architektura typowego procesora sygnałowego

Architektura harwardzka w odróżnieniu od architektury von Neumanna ma pamięć danych programu oddzieloną od pamięci rozkazów. Podstawowa architektura komputerów zerowej generacji i początkowa komputerów pierwszej generacji. Prostsza (w stosunku do architektury von Neumanna) budowa przekłada się na większą szybkość działania - dlatego ten typ architektury jest często wykorzystywany **w procesorach sygnałowych** oraz przy dostępie procesora do pamięci cache.

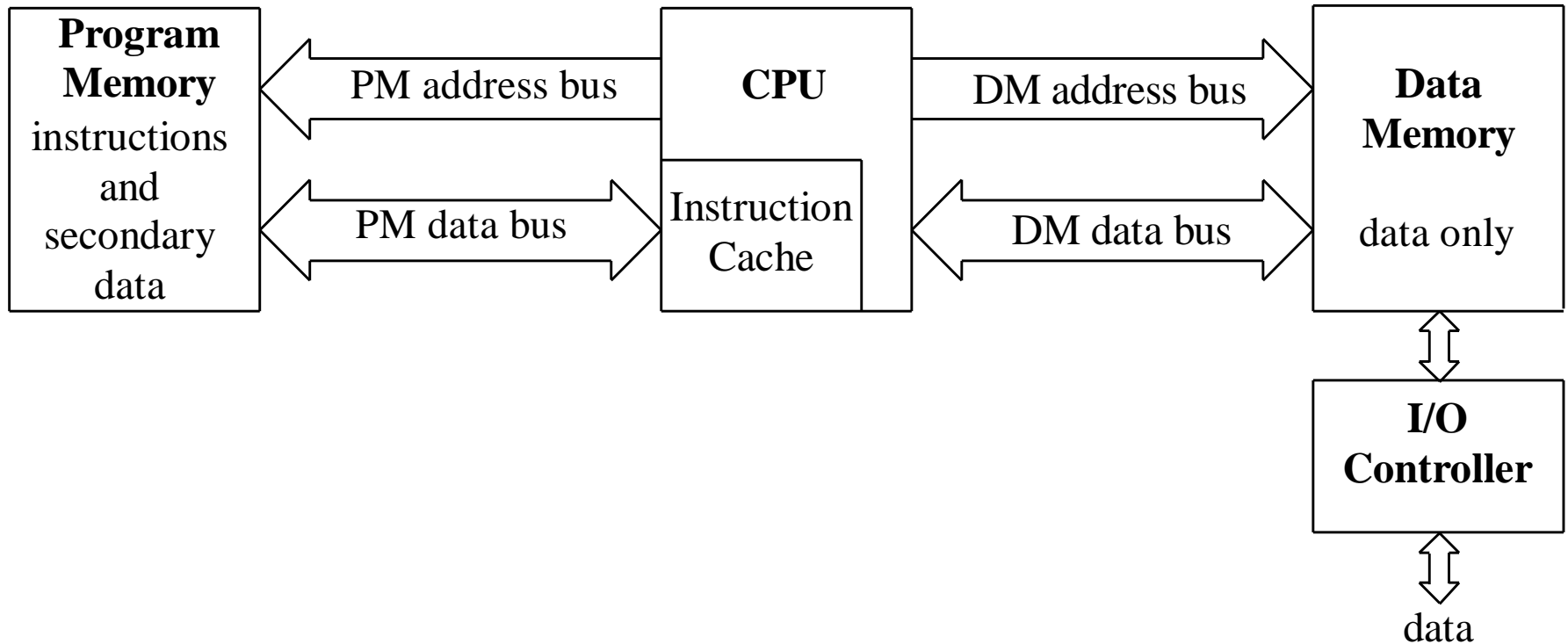
Architektura typowego procesora sygnałowego

Harvard Architecture (*dual memory*)

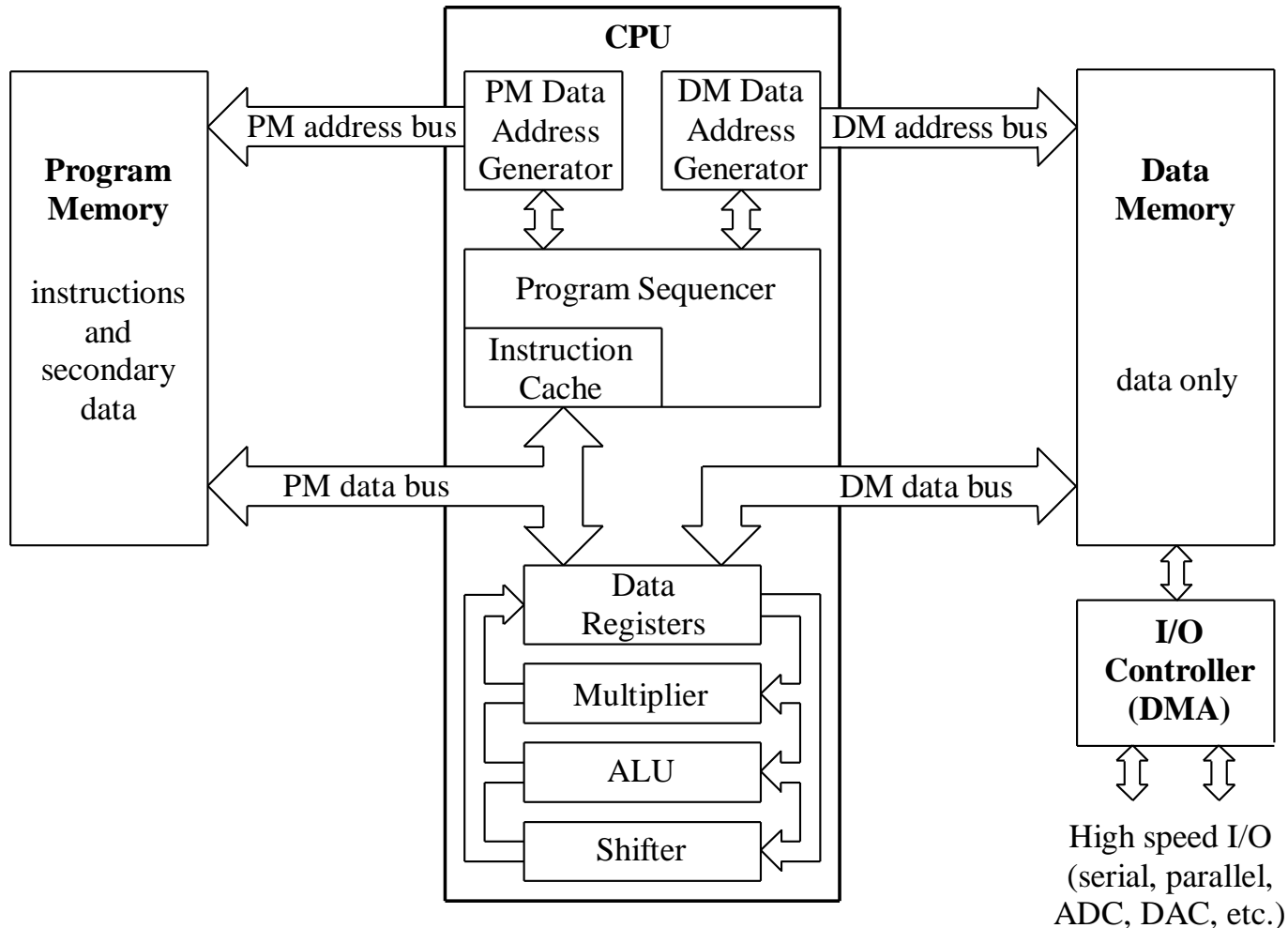


Architektura typowego procesora sygnałowego

Super Harvard Architecture (*dual memory, instruction cache, I/O controller*)



Architektura typowego procesora sygnałowego



Architektura typowego procesora sygnałowego

W zwykłym mikroprocesorze mnożenie dwóch liczb (dwóch operandów) odbywa się w sposób podobny do mnożenia ręcznego „w słupku”. Po pobraniu instrukcji mnożenia jest wywoływany mikro-kod wykonujący mnożenie jako sekwencję przesunięć i dodawań w kolejnych cyklach zegara. Będzie to wymagało np. aż ok. 80 cykli zegara do wymnożenia dwóch liczb 16-bitowych.

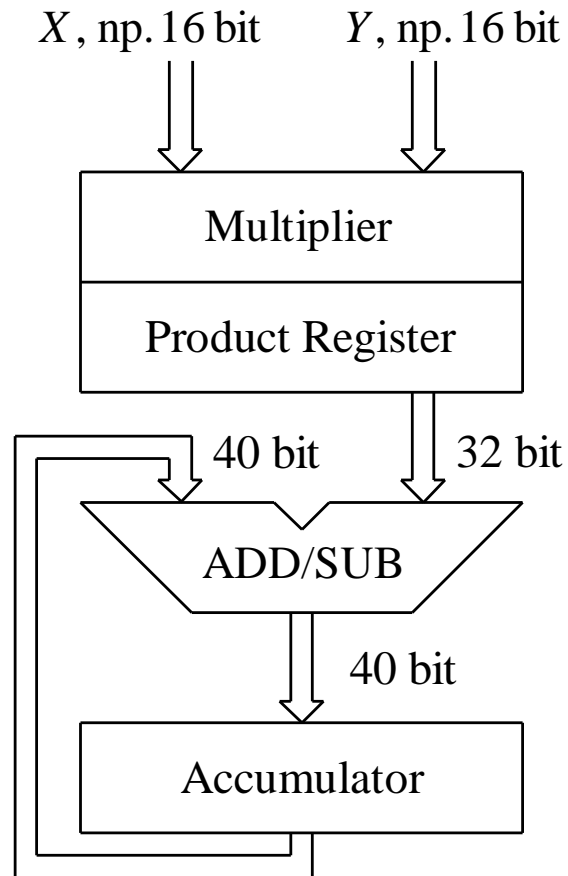
Architektura typowego procesora sygnałowego

Cyfrowe przetwarzanie sygnałów zasadniczo sprowadza się do obliczania sum iloczynów (jest obliczana bieżąca suma, akumulata). Dlatego procesory sygnałowe zapewniają sprzętowo (hardwarowo) wykonanie operacji MAC (Multiply Accumulate operation) w jednym cyklu zegara. Dzięki temu przykładowo przy realizacji filtru FIR o 100 współczynnikach należy oczekiwać około 105-110 cykli zegara na czas między dwiema kolejnymi próbkami sygnału wejściowego. Operacja MAC jest przykładem operacji superskalarnej, gdzie wykonywane są dwie instrukcje równolegle. W informatyce mikroprocesor superskalarny, to mikroprocesor sprzętowo przystosowany do wykonania kilku instrukcji równolegle w jednym cyklu zegara.

Architektura typowego procesora sygnałowego

MAC

$$A := X \cdot Y + A$$



Miary prędkości procesorów

MIPS (Million Instructions Per Second).

Jest to liczba instrukcji na jedną sekundę. Prędkość wyrażona w tych jednostkach jest mierzona poprzez wykonanie wielu różnych programów testowych, zsumowanie liczby wykonanych instrukcji i podzielenie przez czas wykonania programów. Niestety, w imię dobrej reklamy produktu, podawane w danych katalogowych prędkości są zazwyczaj wartościami maksymalnymi. Na przykład dla procesora o częstotliwości zegara 200 MHz z pięcioma jednostkami operacyjnymi działającymi równoległe w jednym cyklu zegara, producent poda prędkość . W przeciętnym zastosowaniu procesora sygnałowego prędkość będzie pięciokrotnie mniejsza. Na przykład procesor Intel 8080 (1974 r., częstotliwość zegara 2 MHz) miał prędkość 0,5 MIPS. Procesor Intel Core i7 Extreme Edition 3960X (2011 r., częstotliwość zegara 3,33 GHz) ma prędkość 177 730 MIPS.

Miary prędkości procesorów

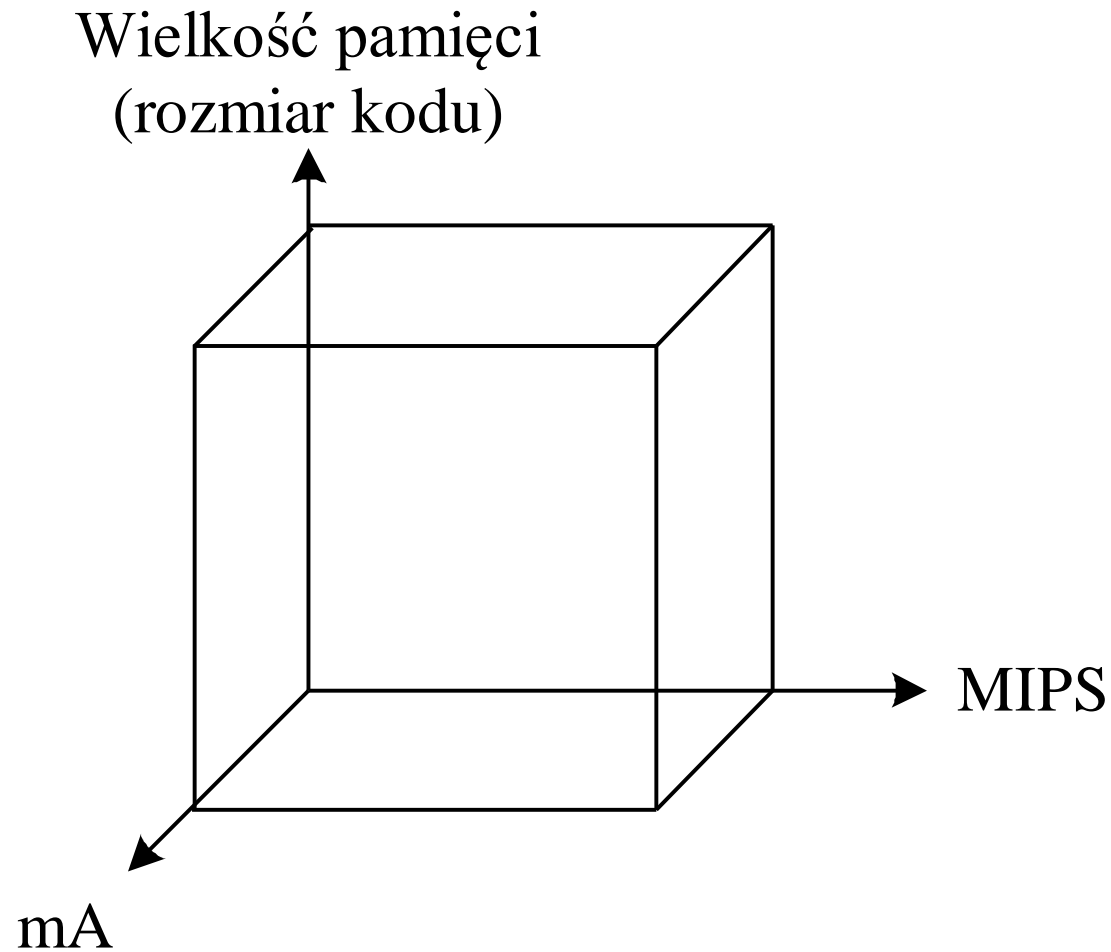
MFLOPS (Million FLOating point operations Per Second). Jest to liczba operacji zmiennoprzecinkowych na jedną sekundę. Niestety pojęcie operacji zmiennoprzecinkowej nie jest jednoznaczne. Procesory sygnałowe są przystosowane do wykonania operacji MAC (Multiply-ACcumulate, obliczenie iloczynu i zsumowanie, podstawowa operacja przy obliczaniu akumulacji, obliczaniu sumy iloczynów) i dodatkowo „w locie” przesunięcie wyniku o zadaną liczbę bitów w lewo lub w prawo. Nie wiadomo, czy liczyć to jako jedną operację, czy trzy operacje. Ocenia się, że mózg ludzki pracuje z ogromną prędkością 10 petaFLOPS, , osiąganą tylko w superkomputerach.

Miary prędkości procesorów

MMACS (Million Multiply-ACcumulates per Second). Jest to liczba operacji MAC na jedną sekundę. Obliczana jako liczba jednostek MAC dzielona przez czas cyklu jednej instrukcji.

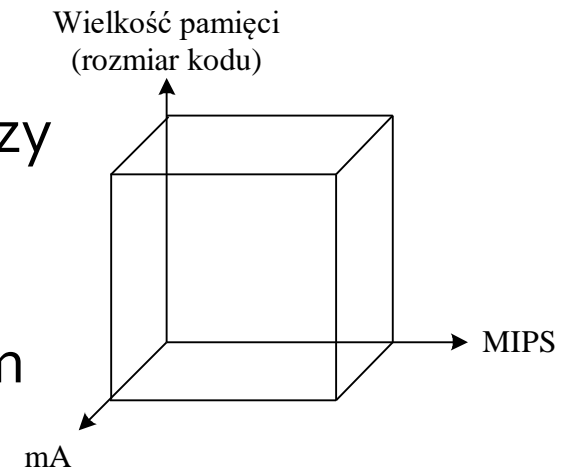
Procesor sygnałowy	Prędkość	Czas cyklu instrukcji (częstotliwość zegara)
Analog Devices ADSP-21065L SHARC	66 MIPS 198 MFLOPS 66 MMACS	15 ns (66 MHz)
Analog Devices ADSP-TS201S TigerSHARC	4.8 GIPS 3.6 GFLOPS 4.8 GMACS	1,67 ns (600 MHz)
Lucent Technologies DSP 16000	100 MIPS 200 MFLOPS 200 MMACS	10 ns (100 MHz)
Motorola DSP56302	66 MIPS 66 MFLOPS 66 MMACS	15 ns (66 MHz)

Prostopadłościan zastosowań



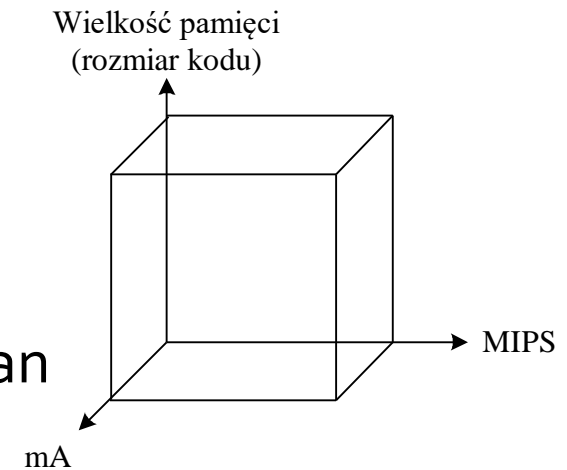
Prostopadłościan zastosowań

Prędkość działania procesora jest bardzo ważnym parametrem, gdyż decyduje o tym, czy będziemy w stanie zrealizować przetwarzanie sygnału w czasie rzeczywistym. Drugim ważnym parametrem jest wielkość pamięci, im większa pamięć programu, tym większy program, o większej liczbie instrukcji, o większym rozmiarze kodu można zrealizować w procesorze sygnałowym. Trzecim ważnym parametrem jest pobór prądu przez procesor sygnałowy. Wyobrażamy sobie, iż te trzy parametry tworzą prostopadłościan w przestrzeni trzywymiarowej.



Prostopadłościan zastosowań

Jesteśmy zainteresowani tym, aby prędkość i wielkość pamięci były jak największe przy jak najmniejszym poborze prądu, a więc chcemy, aby prostopadłościan przyjął postać plastra. Niestety są to wymagania sprzeczne, bez zmian technologii pobór prądu będzie z dobrym przybliżeniem wprost proporcjonalny do wzrostu prędkości i wielkości pamięci. Mały pobór prądu jest istotny zwłaszcza w urządzeniach przenośnych. Jednak nawet w urządzeniach stacjonarnych jesteśmy zainteresowani małym poborem prądu po to, aby ograniczyć wydzielanie ciepła, podwyższyć niezawodność.



Systemy wieloprocessorowe

Istnieją tak złożone zadania obliczeniowe, że ich wykonanie w czasie rzeczywistym jest niemożliwe z użyciem pojedynczego procesora sygnałowego.

Przykładem są systemy przestrzennego zobrazowania w radarach i sonarach. W takim przypadku złożony algorytm (kompletne zadanie) należy rozbić na mniejsze podzadania i realizować je w procesorach sygnałowych połączonych w system wieloprocessorowy. Większość procesorów sygnałowych jest tak skonstruowanych, aby ułatwić ich łączenie w system wieloprocessorowy.

Systemy wieloprocessorowe

Konstruując system wieloprocessorowy trzeba podjąć decyzję:

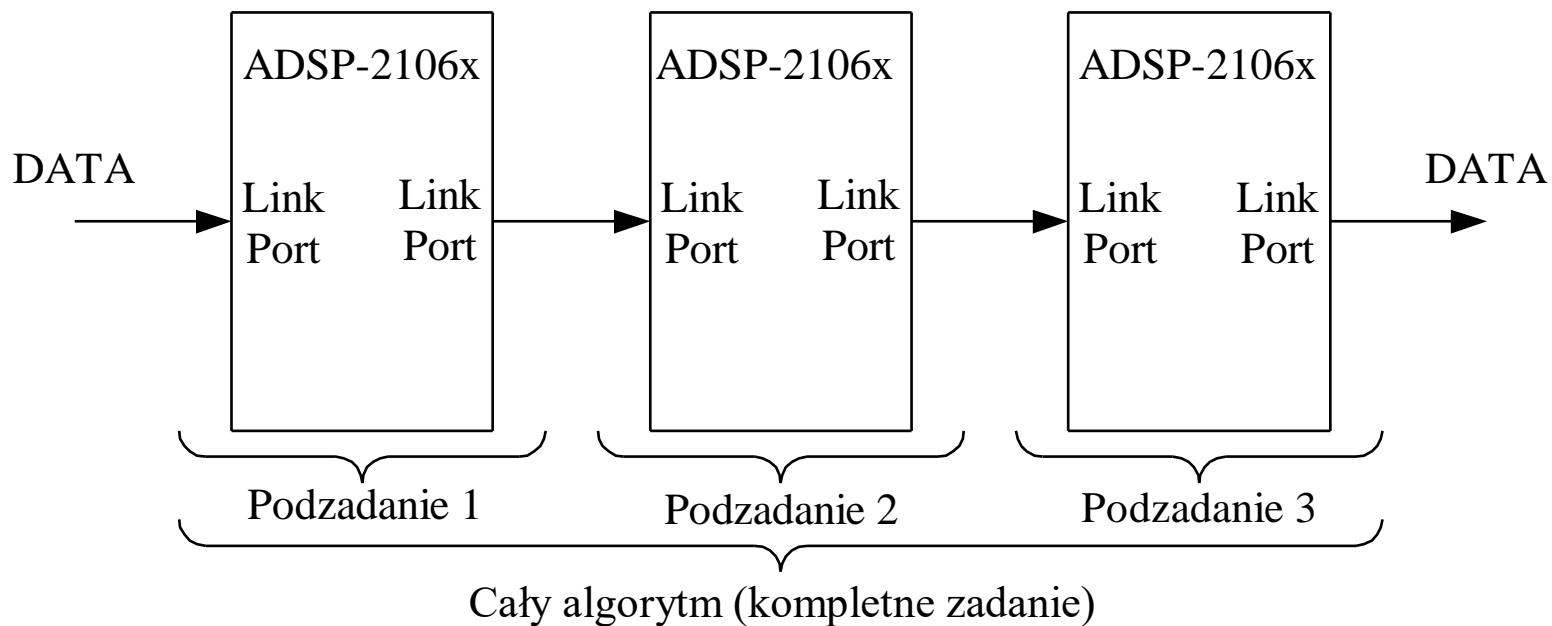
- ile procesorów sygnałowych zastosować
- jakie mają być parametry procesorów sygnałowych
- w jakiej konfiguracji połączyć procesory sygnałowe

Systemy wieloprocessorowe

Połączenie od punktu do punktu

(ang. *point-to-point communication, data flow multiprocessing*)

Procesory są połączone jeden za drugim jak na linii produkcyjnej. To połączenie jest też nazywane połączeniem potokowym. W tej konfiguracji pojedynczemu procesorowi sygnałowemu wystarcza dostęp do danych tylko od lewego sąsiada.

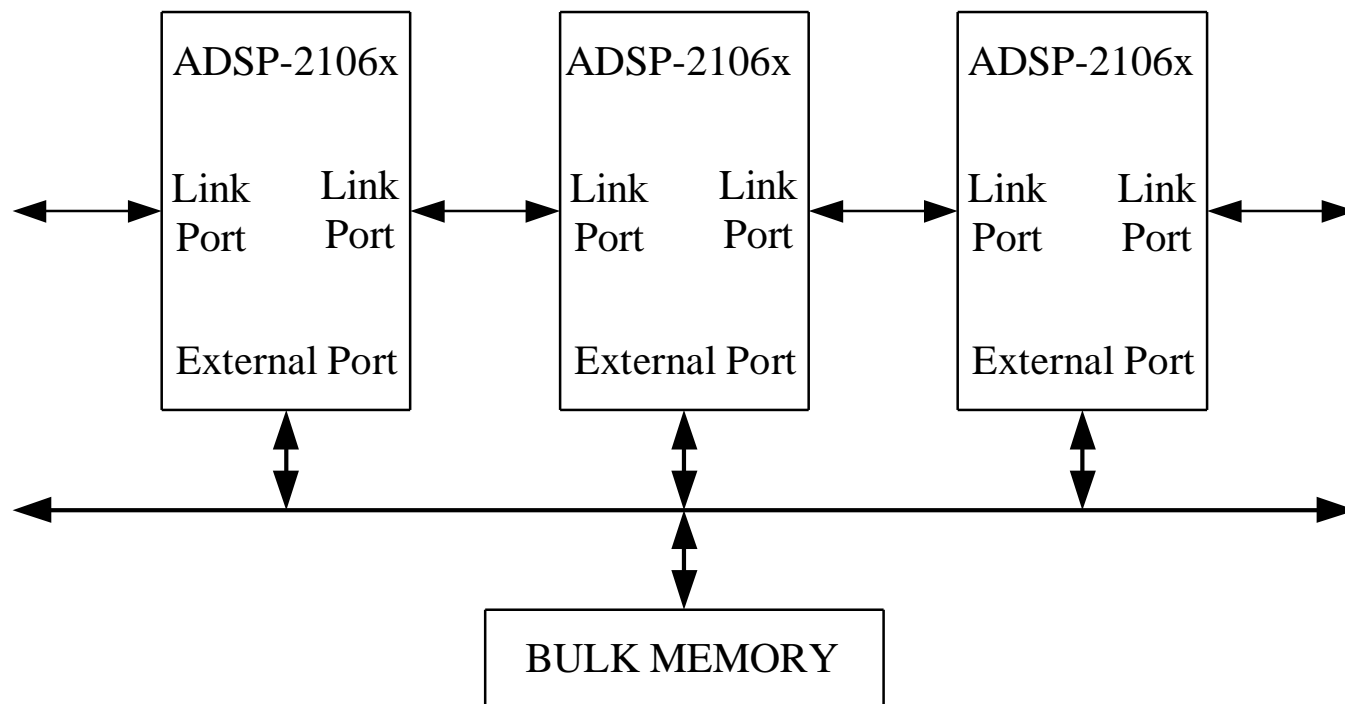


Systemy wieloprocessorowe

Połączenie klastrowe z dostępem do wspólnej globalnej pamięci

(ang. *global memory shared access communication, cluster multiprocessing*)

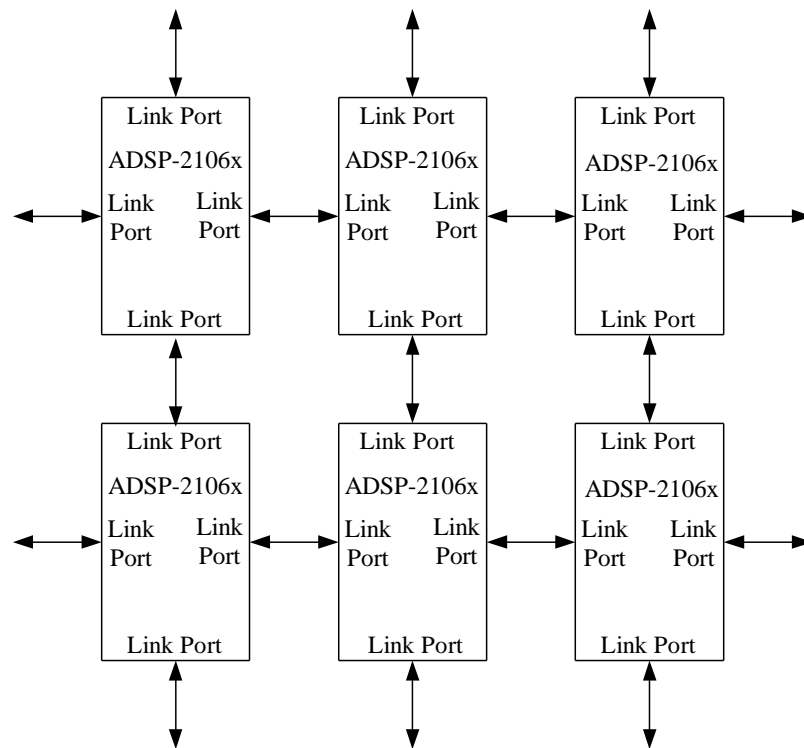
Procesory współpracują ze sobą poprzez zewnętrzne porty za pośrednictwem wspólnej równoległej szyny zapewniającej dostęp do globalnej pamięci masowej. W danej chwili czasu tylko jeden procesor ma dostęp do globalnej pamięci.



Systemy wieloprocessorowe

Połączenie oczkowe (ang. *mesh communication*)

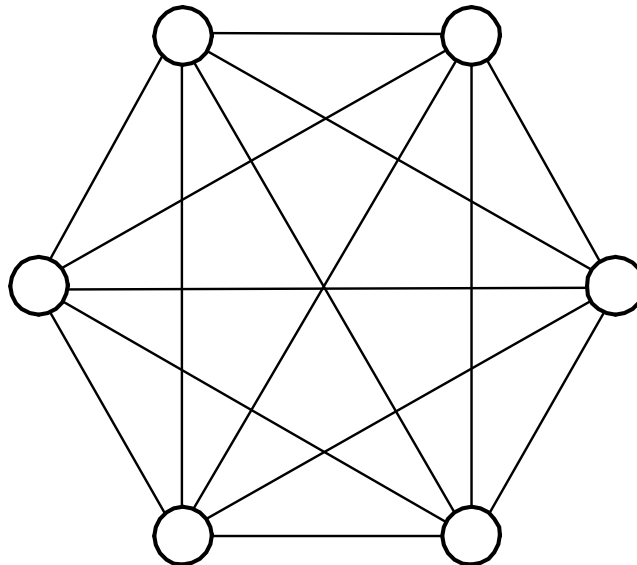
To połączenie znajduje zastosowanie w przestrzennym zobrazowaniu 2D (jak na poniższym rysunku) lub 3D



Systemy wieloprocessorowe

Połączenie kępowe (ang. *BusCluster modules communication*)

Jest to system wieloprocessorowy wyższego rzędu. Każda kępa (ang. *BusCluster module*) jest systemem wieloprocessorowym, klastrem. Kępy (węzły) są łączone w dowolnej konfiguracji w system wyższego rzędu.



Dziękuję za uwagę

KONIEC