

# Иерархия памятей

Основы информатики

Компьютерные основы программирования

[u.to/DbCmFA](https://u.to/DbCmFA)

На основе CMU 15-213/18-243:

Introduction to Computer Systems

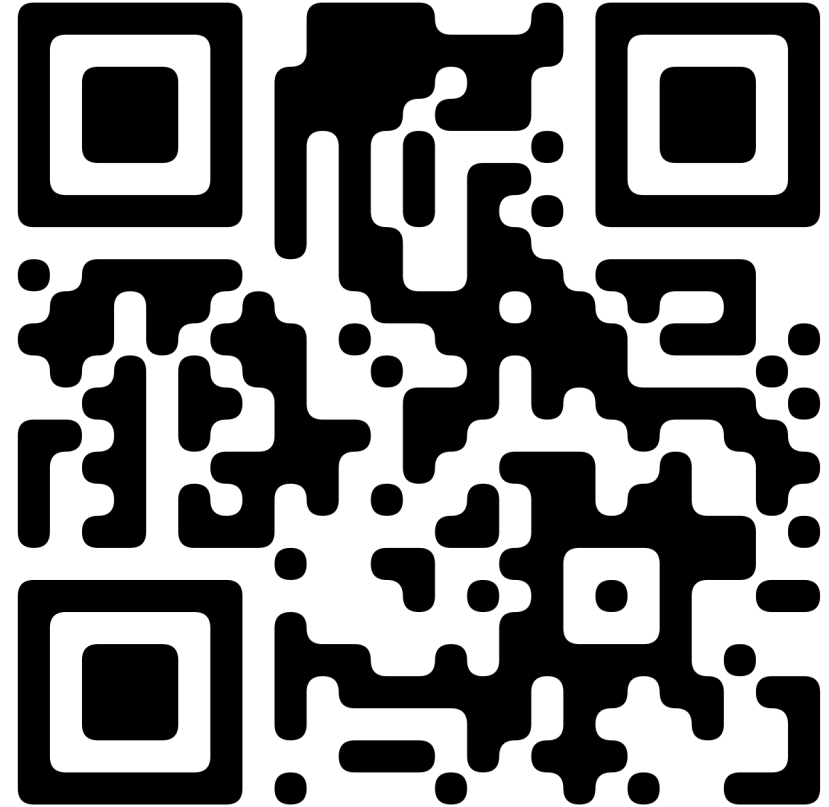
[u.to/XoKmFA](https://u.to/XoKmFA)

Лекция 9, 08 апреля 2024

Лектор:

Дмитрий Северов, кафедра информатики 608 КПМ

[cs.mipt.ru/wp/?page\\_id=346](https://cs.mipt.ru/wp/?page_id=346)



# Иерархия памяти

- Технологии и тренды
- Локальность обращения
- Кеширование в иерархии памяти

# Память с произвольным доступом

## Random-Access Memory (RAM)

### ■ Ключевые особенности

- RAM обычно изготавливается в виде (части) интегральной схемы.
- Базовая единица хранения - ячейка (1 бит в ячейке).
- Несколько ИС RAM образуют память.

### ■ 2 классических вида памяти с произвольным доступом

- Статическая RAM (SRAM)
- Динамическая RAM (DRAM)

# Сводка по свойствам SRAM и DRAM

	Транз. на бит	Время доступа	Регене- рация	Коррек- ция?	Стои- мость	Применения
SRAM	4 или 6	1X	Нет	Не обяз.	100x	Кэш-память
DRAM	1	100X	Да	Да	1X	Основная память, видео-память

# Постоянная твердотельная память

## ■ DRAM и SRAM – непостоянная память

- Теряют информацию при выключении электропитания

## ■ Постоянная память сохраняет значение при выключении

- Read-only memory (**ROM**): программируется при изготовлении
- Programmable ROM (**PROM**): однократно-программируемая
- Erasable PROM (**EPROM**): может стираться целиком (УФ, рентген)
- Electrically erasable PROM (**EEPROM**): электрически стираемая
- Flash memory: EEPROM с частичным (секторным) стиранием
  - Выходит из строя после 0.1-1М стираний.

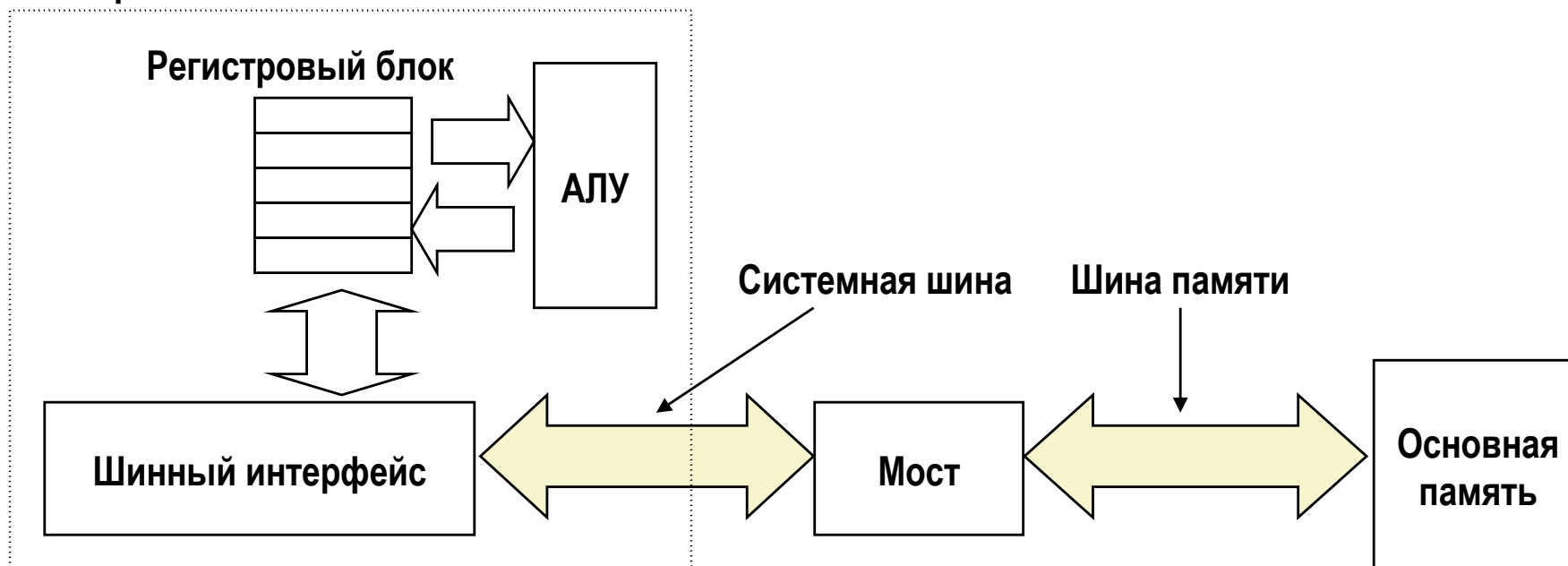
## ■ Применение постоянной памяти

- «Встроенные» программы, хранимые в \*ROM (BIOS, модули/платы расширения, подсистемы безопасности...)
- Твердотельные диски Solid state disks (замена вращающихся дисков в «брелках», смартфонах, плеерах, планшетах, ноутбуках...)
- Дисковые кешы

# Традиционное подключение ЦП к ОЗУ

- **Шина** набор параллельных проводников, несущих сигналы адреса, данных и управления.
- Обычно к шине подключаются несколько устройств

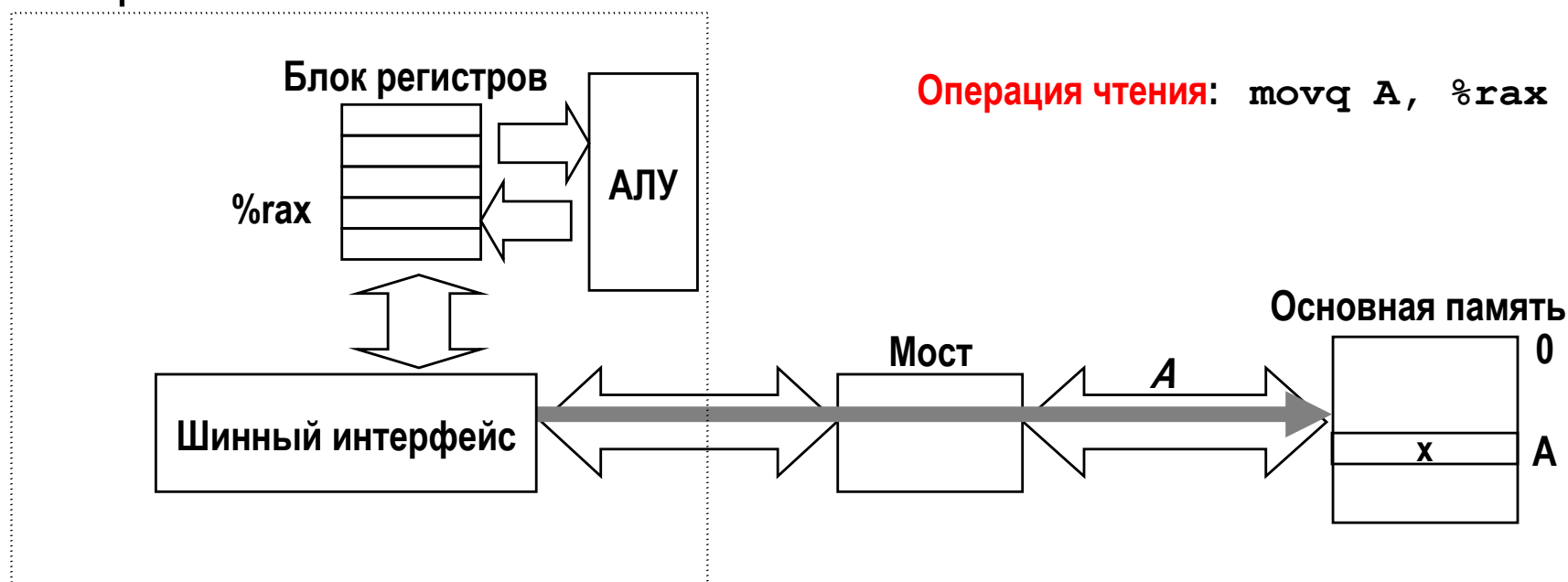
Интегральная схема CPU



# Чтение из памяти - 1

- ЦП выставляет адрес  $A$  на шине памяти

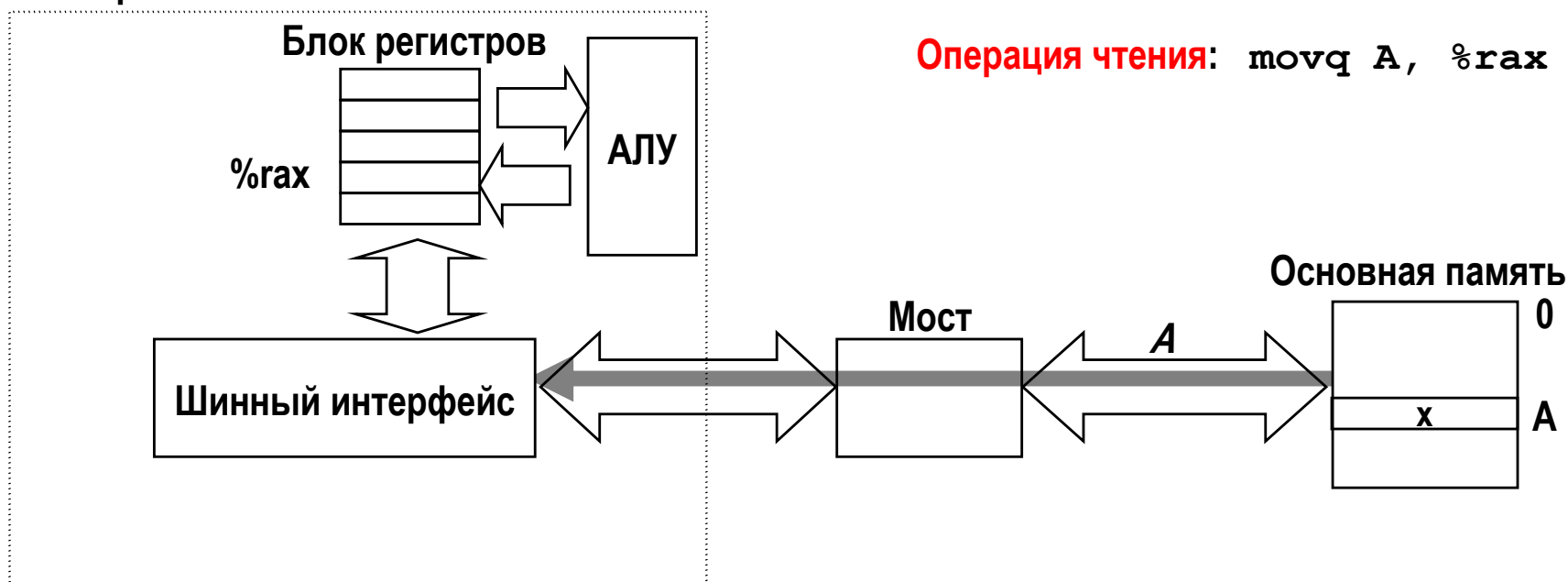
Интегральная схема CPU



# Чтение из памяти - 2

- Основная память принимает  $A$  с шины памяти, выбирает слово  $x$ , и выставляет его на шину

Интегральная схема CPU

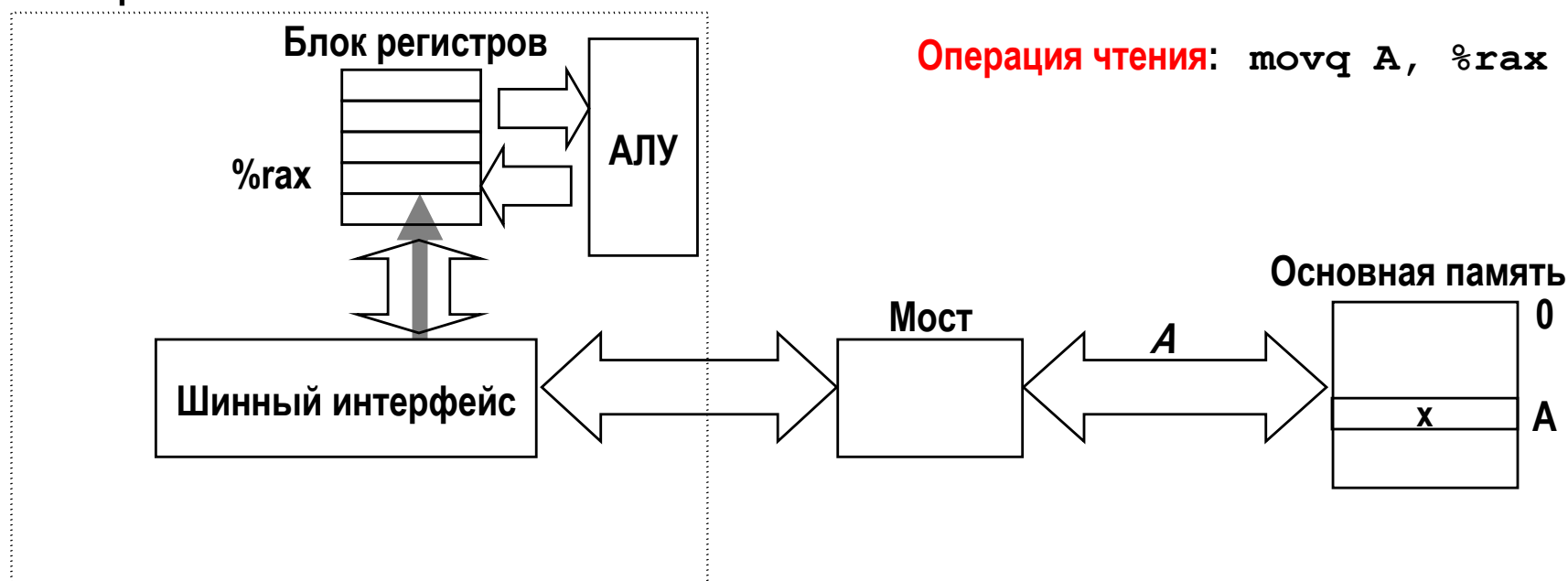




# Чтение памяти - 3

- ЦП считывает слово  $x$  с шины и помещает в регистр  $\%rax$ .

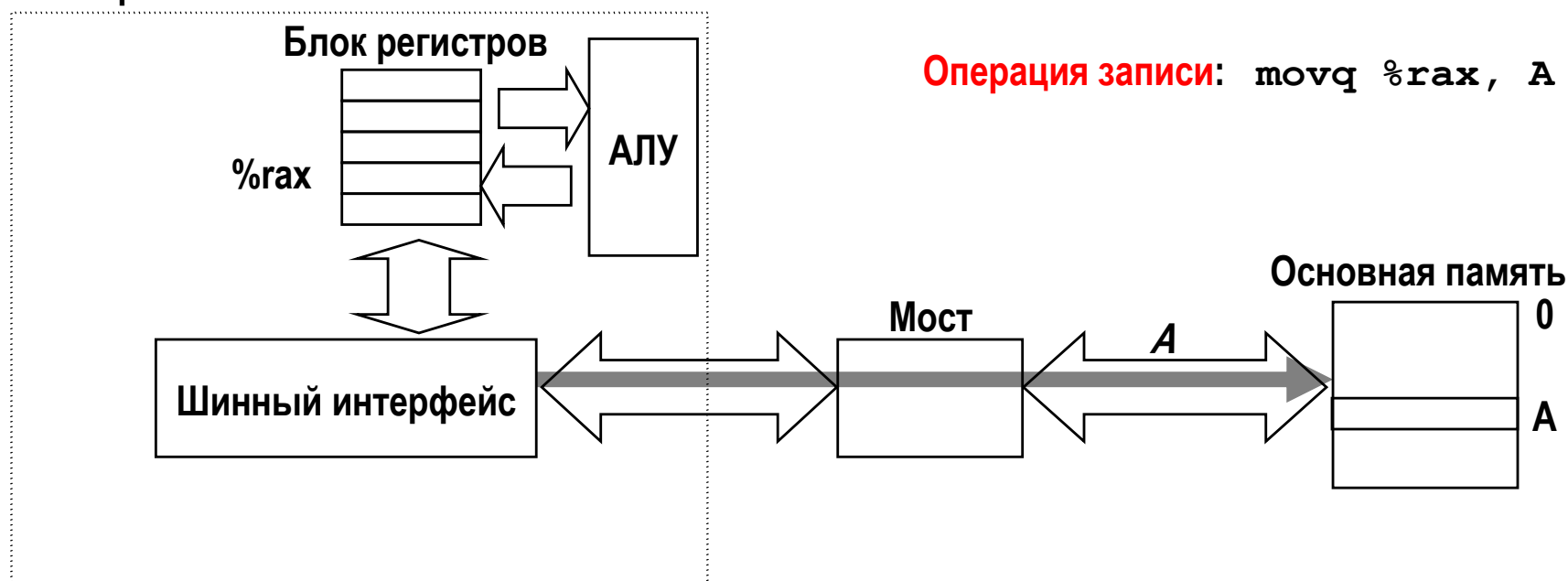
Интегральная схема CPU



# Запись в память - 1

- ЦП выставляет на шину адрес  $A$ . Основная память считывает его и ожидает слова данных.

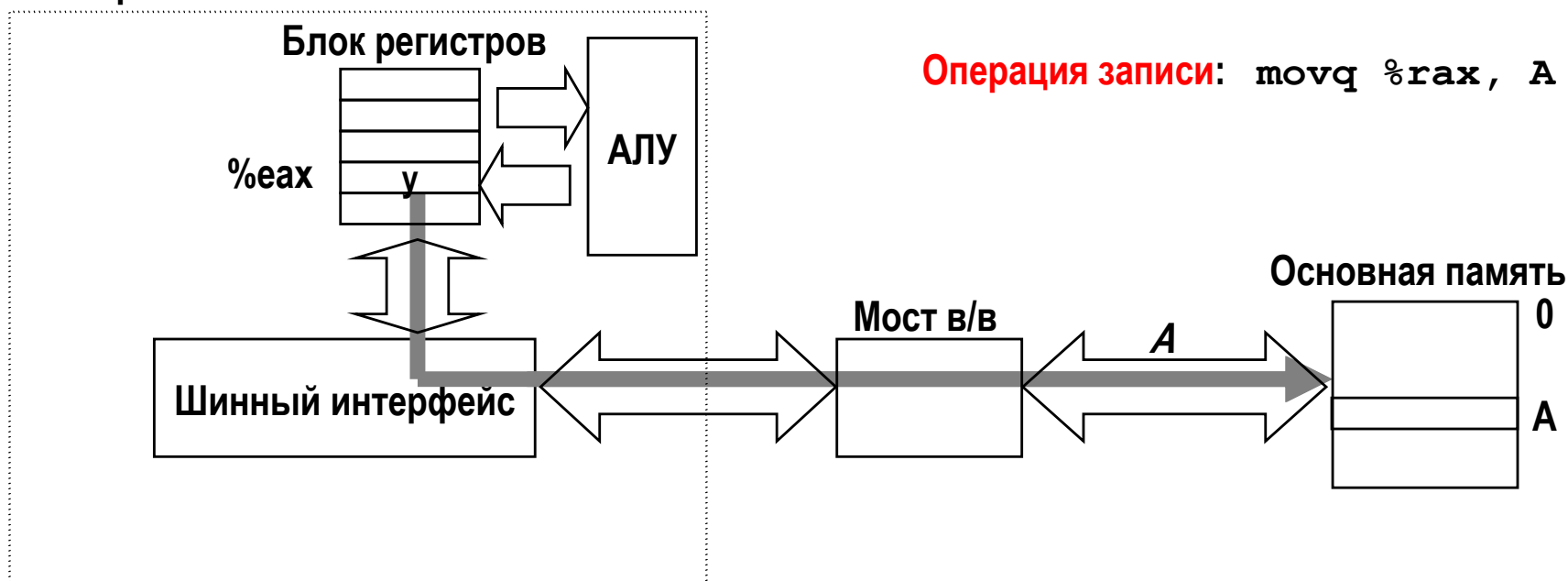
Интегральная схема CPU



# Запись в память – 2

- ЦП CPU выставляет на шину слово данных  $y$ .

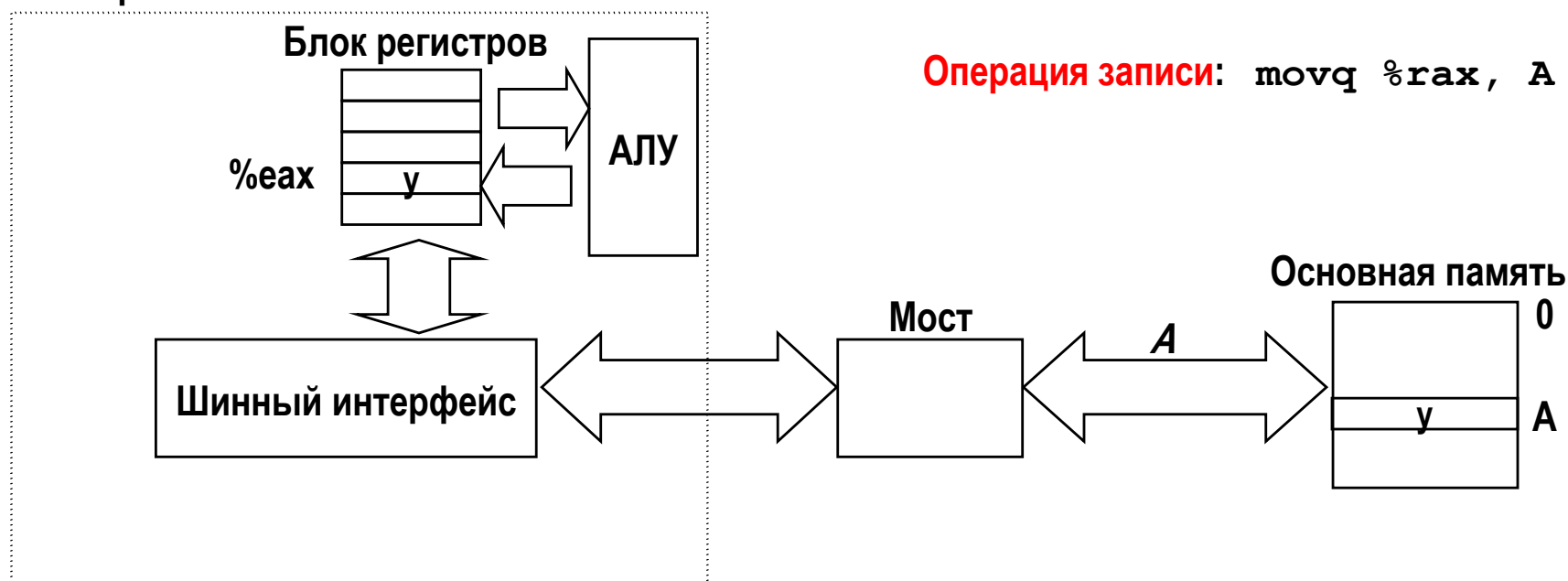
Интегральная схема CPU



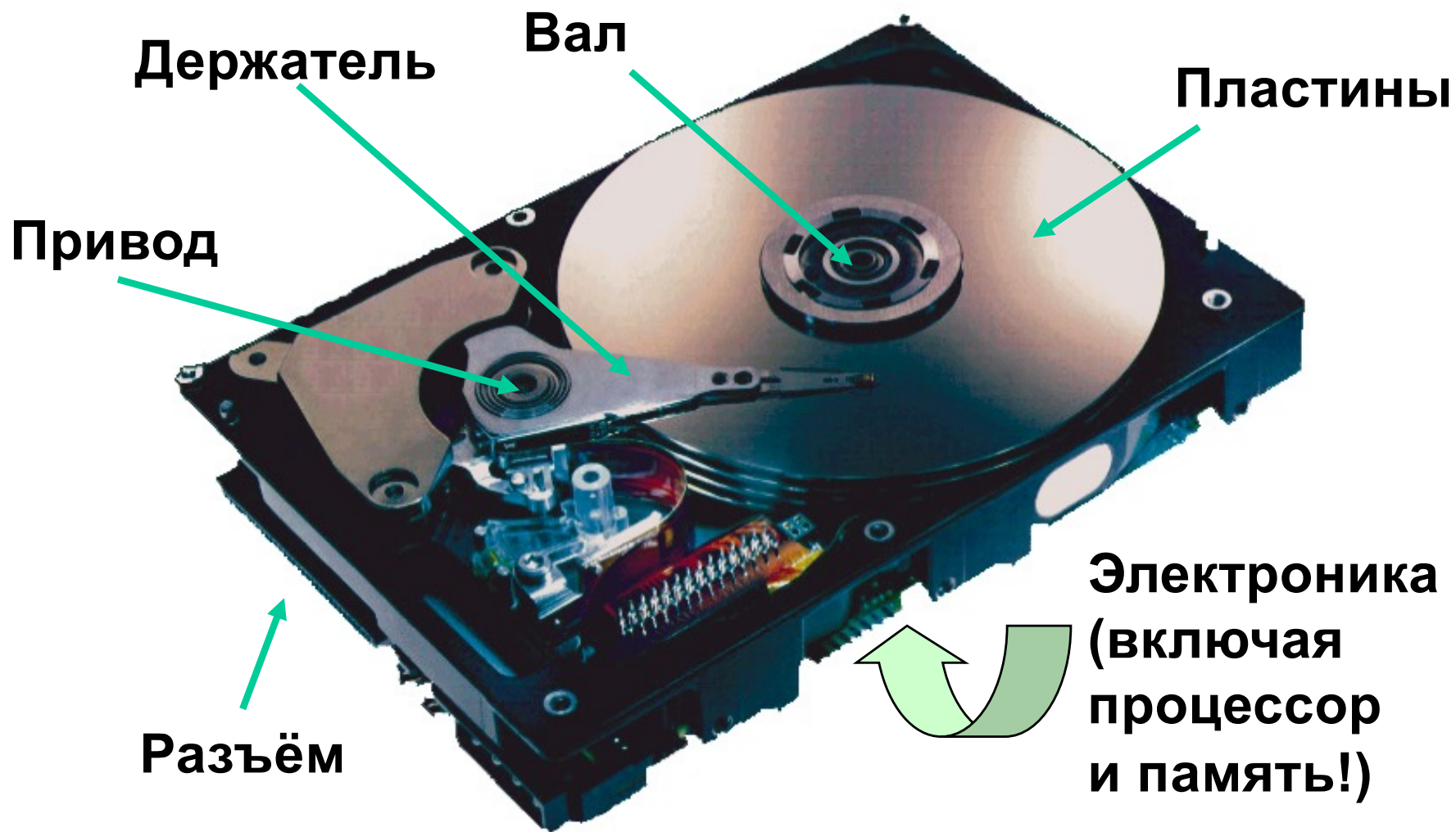
# Запись в память - 3

- Память считывает с шины слово данных  $y$  и размещает по адресу  $A$ .

Интегральная схема CPU



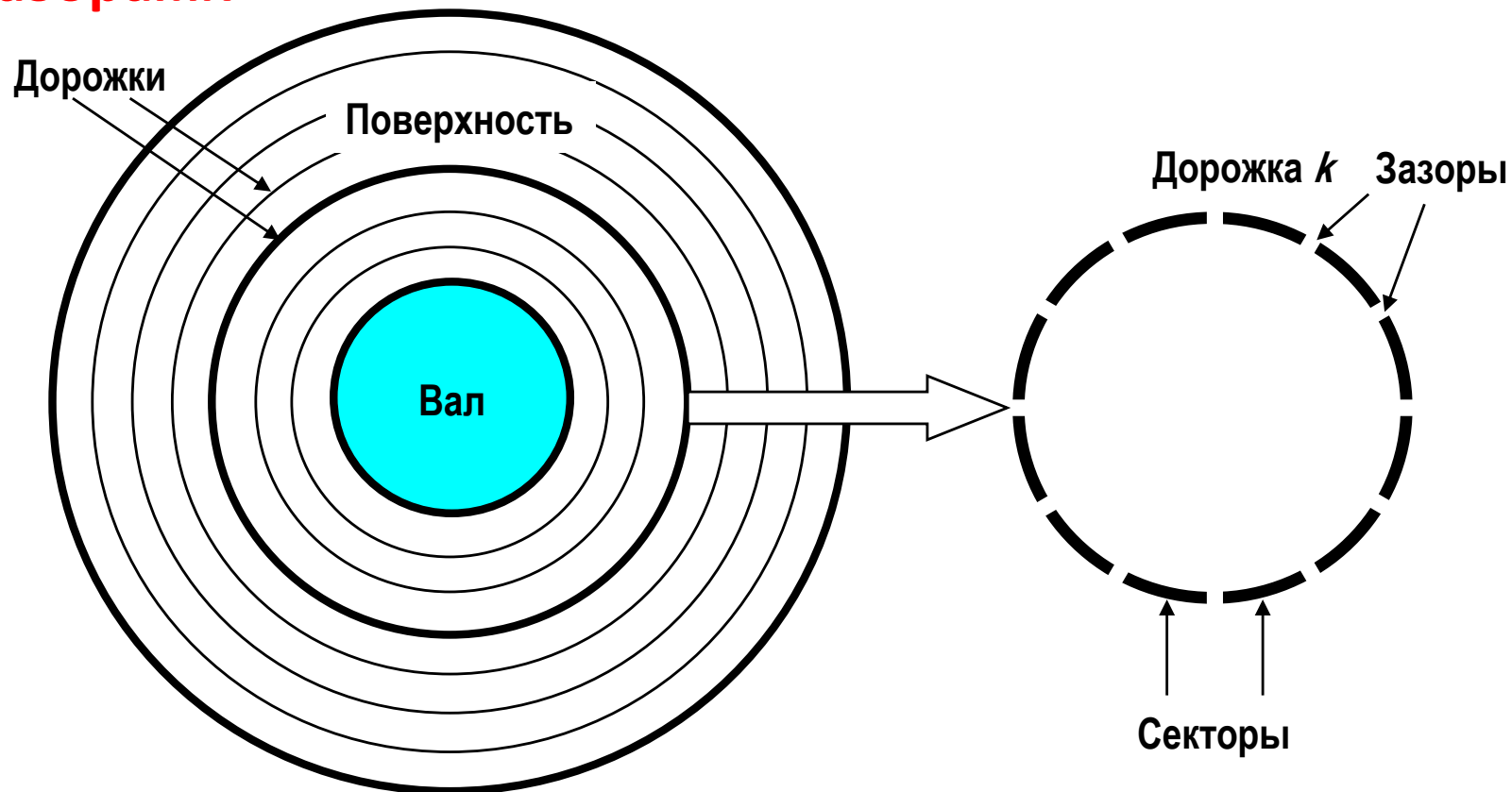
# Что внутри жёсткого диска?



*Схема Seagate Technology*

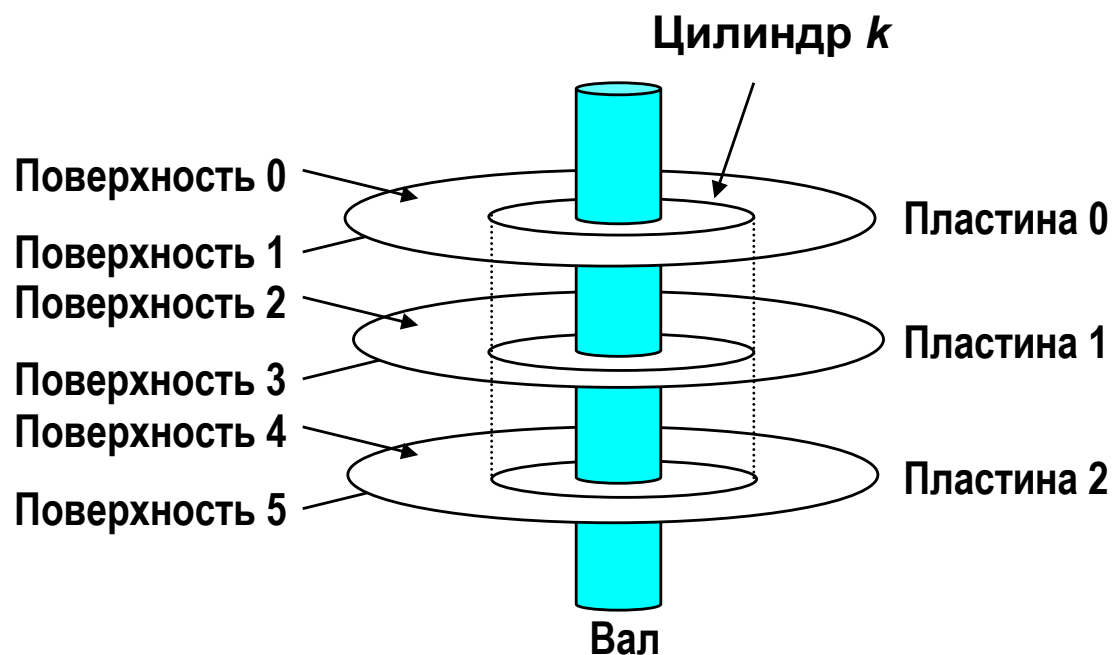
# Геометрия диска - 1

- Диск состоит из **пластин**, по две **поверхности** на каждой
- Каждая поверхность состоит из концентрических **дорожек**
- Каждая дорожка состоит из **секторов** разделённых **зазорами**



# Геометрия диска - 2

- **Одинаковые дорожки образуют цилиндр**



# Ёмкость диска

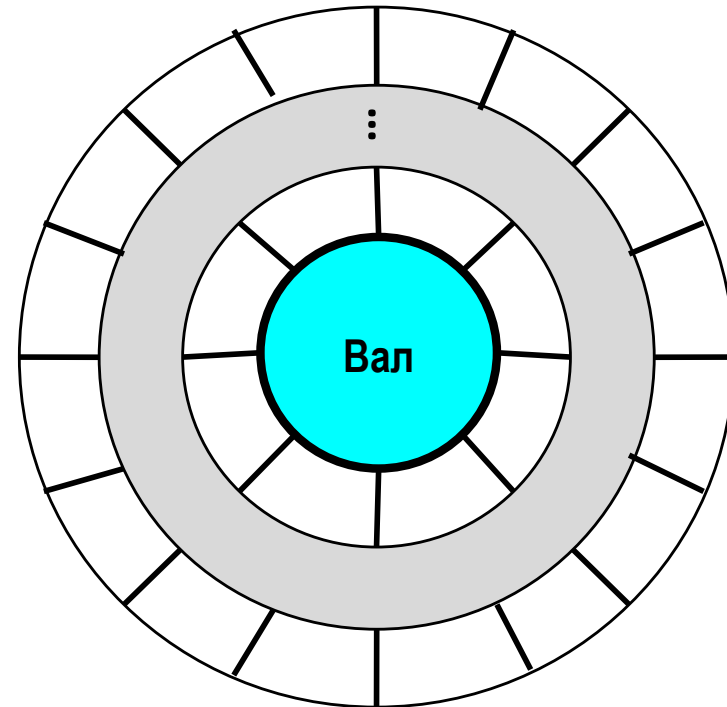
- **Ёмкость:** максимальное количество хранимых байт
  - Изготовители считают ёмкость в десятичных единицах
    - 1 GB =  $10^9$  байт.
    - 1 TB =  $10^{12}$  байт
- **Ёмкость определяется технологией:**
  - **Плотность записи** (бит/дюйм): количество бит в 1-дюймовом сегменте дорожки
  - **Плотность дорожек** (дорожек/дюйм): количество дорожек пересекающих 1 дюйм радиуса
  - **Поверхностная плотность** (бит/кв.дюйм): произведение плотностей записи и дорожек.



# Зоны записи

## ■ Современные диски разделяют всё множество дорожек на **зоны записи**

- В каждой дорожке одной зоны – одинаковое количество секторов определяемое самой внутренней дорожкой.
- В каждой зоне своё своё значение секторов/дорожку.
  - во внешних – больше,
  - во внутренних – меньше
- Для вычисления ёмкости используется **среднее** значение



# Вычисление ёмкости диска

Ёмкость = (к-во байт/сектор) x (среднее к-во секторов/дорожку) x  
(к-во дорожек/поверхность) x (2 поверхности/пластину) x  
(к-во пластин/диск)

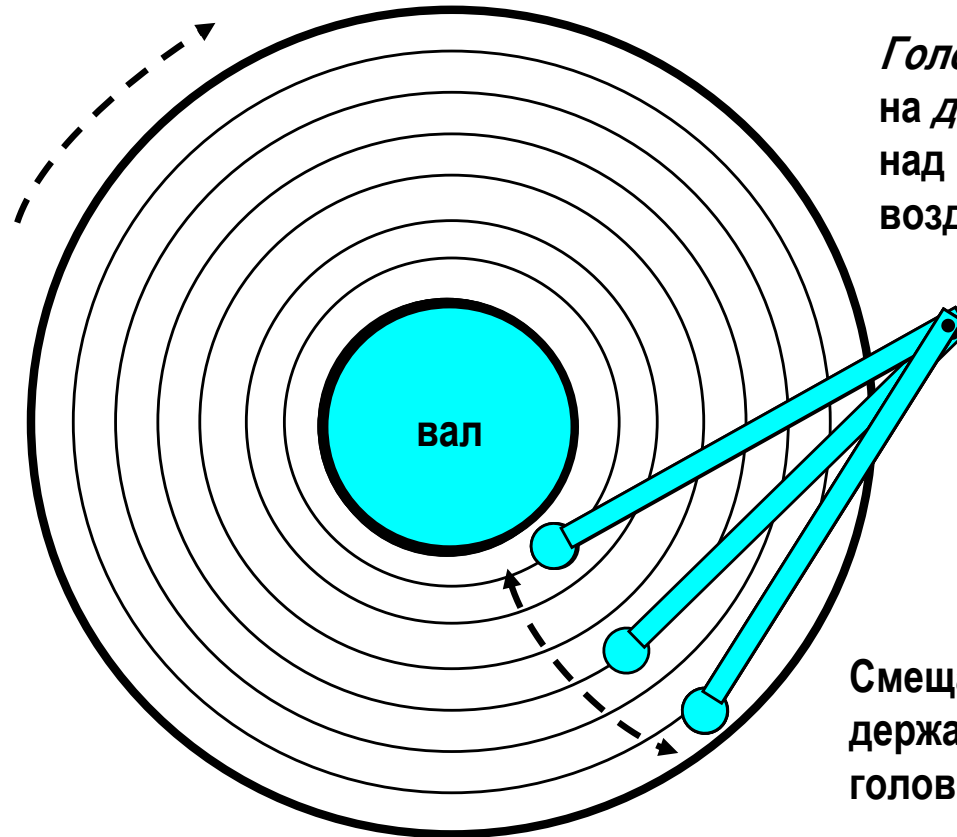
Пример:

- 512 байт в секторе
- 300 секторов на дорожке (в среднем)
- 20 000 дорожек на поверхность
- 2 поверхности на пластине
- 5 пластин в диске

Ёмкость = 512 x 300 x 20000 x 2 x 5  
= 30,720,000,000  
= 30.72 GB

# Работа диска - 1

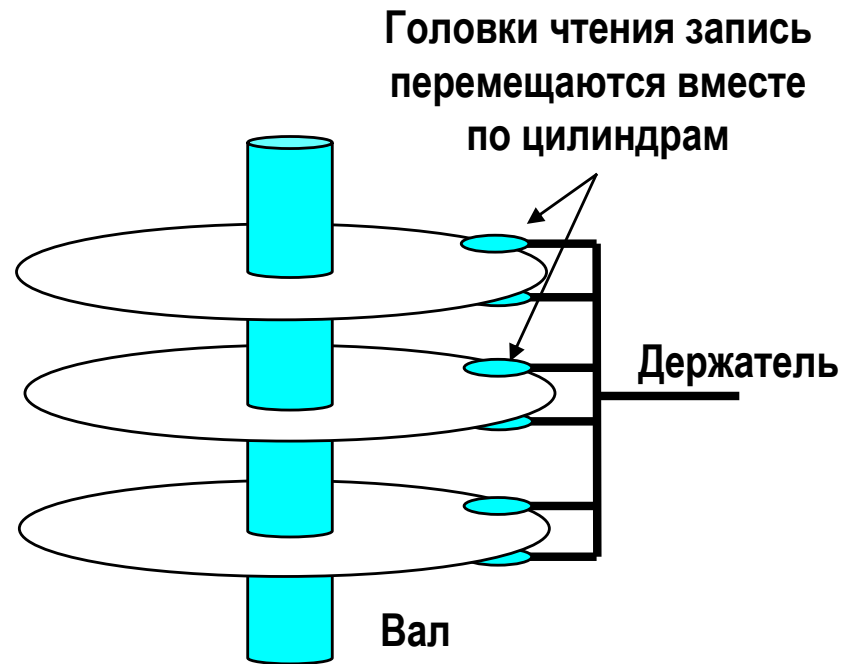
Поверхности  
вращаются с  
постоянной  
угловой  
скоростью



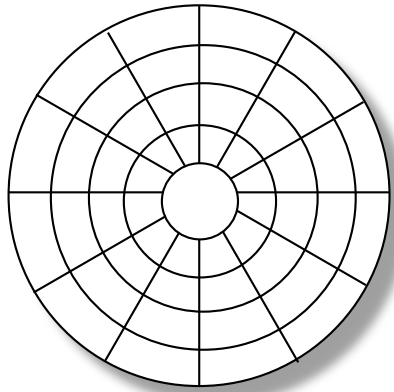
Головки чтения/записи  
на держателях «плавают»  
над поверхностью на прослойке  
воздуха

Смещаясь по радиусу  
держатель может разместить  
головки над любой дорожкой

# Работа диска - 2



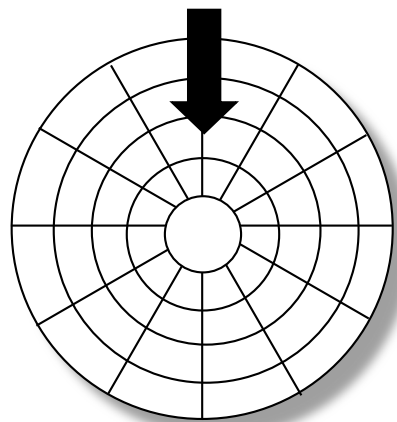
# Структура диска – вид на пластину



**Поверхность делится на дорожки**

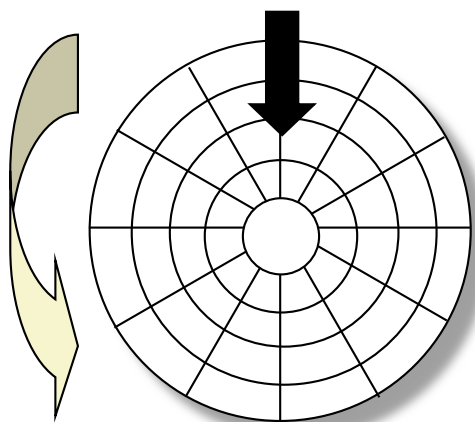
**Дорожки делятся на сектора**

# Доступ к диску - 1



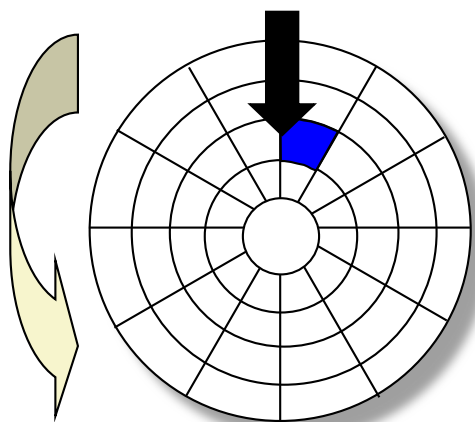
**Головка размещается над дорожкой**

## Доступ к диску - 2



**Вращение против часовой  
стрелки**

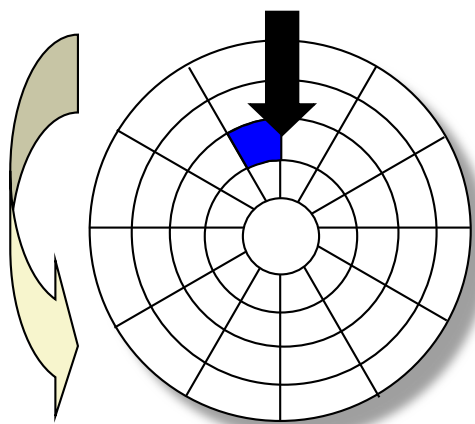
## Доступ к диску - 3



**Перед чтением синего сектора**



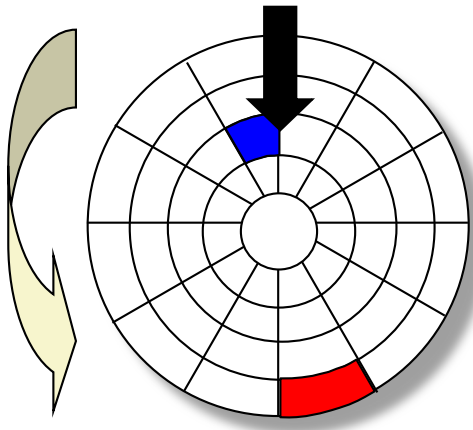
# Доступ к диску - 4



После чтения  
**СИНЕГО**

**Данные переданы**

# Очередной запрос

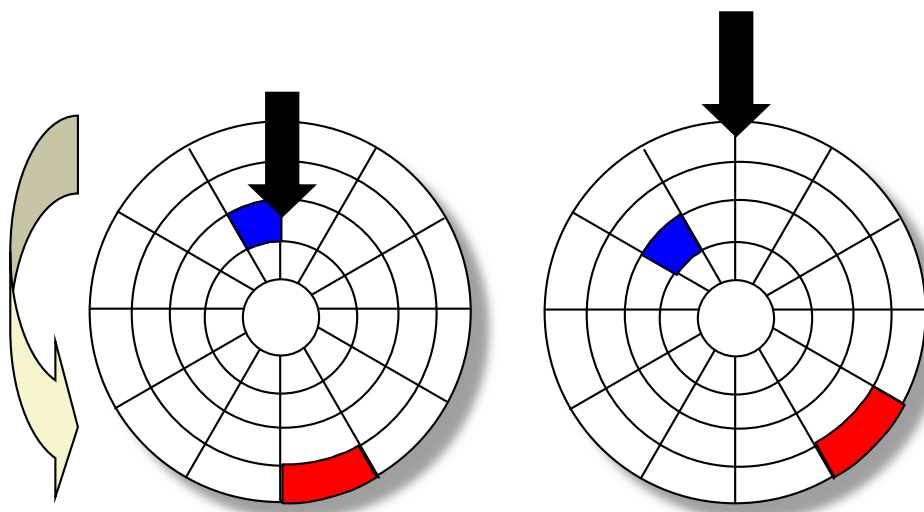


После чтения

**СИНЕГО**

**Следующим требуется  
прочитать красный**

# Подвод

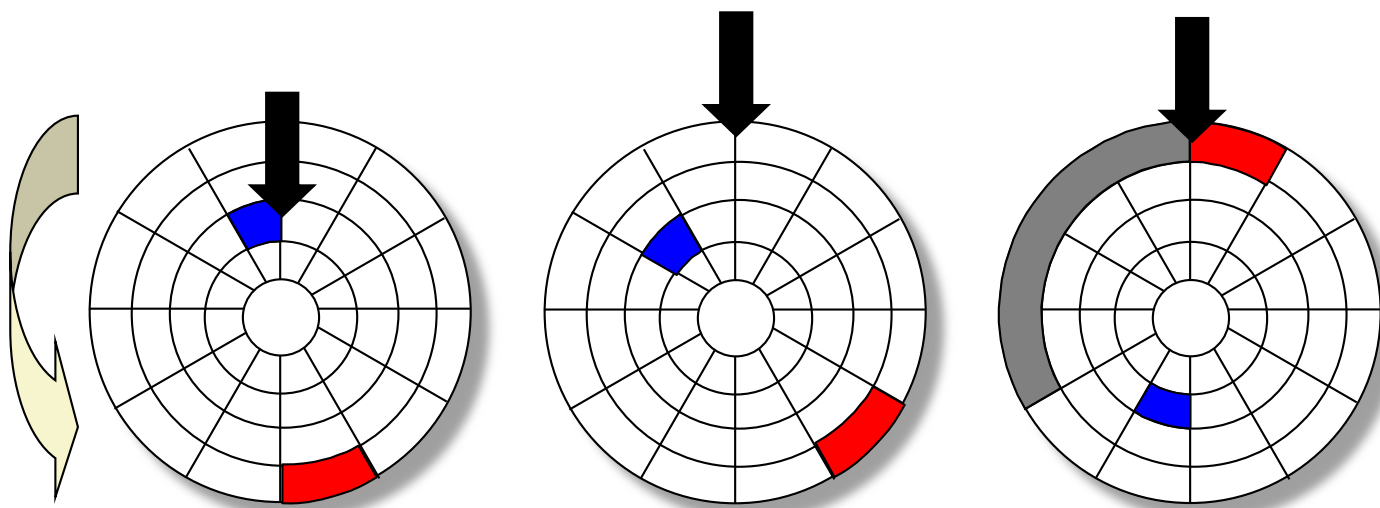


После чтения  
**СИНЕГО**

Подвод к  
**КРАСНОМУ**

**Подвод головки к дорожке красного**

# Доворот



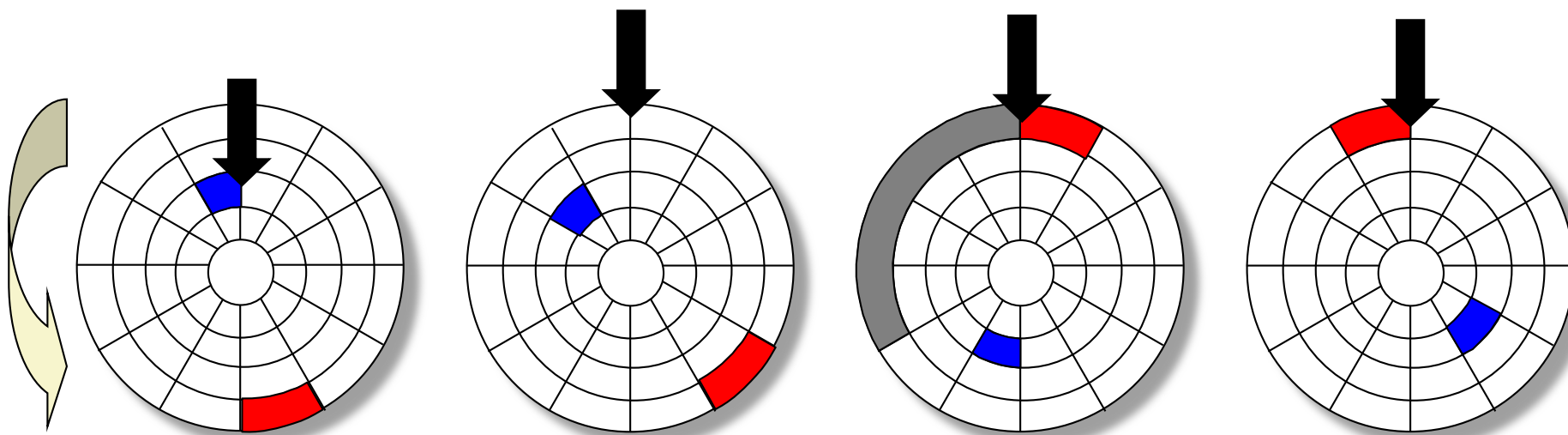
После чтения  
**СИНЕГО**

Подвод к  
**КРАСНОМУ**

Доворот к  
**КРАСНОМУ**

## Ожидание красного сектора

# Чтение



После чтения  
**СИНЕГО**

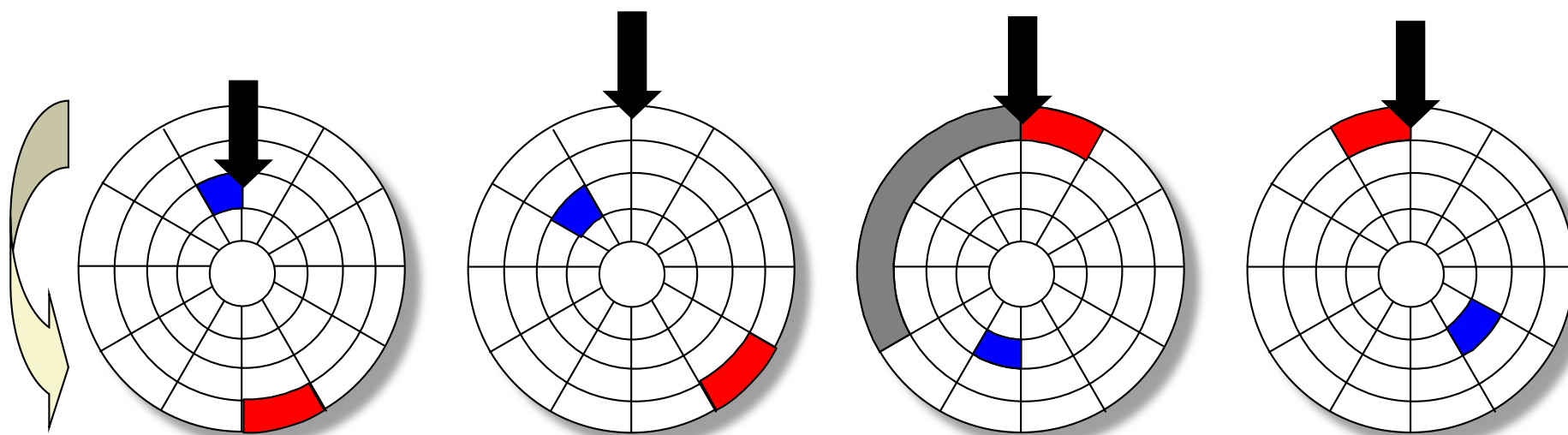
Подвод к  
**КРАСНОМУ**

Доворот к  
**КРАСНОМУ**

После чтения  
**КРАСНОГО**

## Чтение и передача данных

# Составляющие времени выполнения



После чтения  
**СИНЕГО**

Подвод к  
**КРАСНОМУ**

Доворот к  
**КРАСНОМУ**

После чтения  
**КРАСНОГО**

↑  
Время  
Подвода

↑  
Время  
доворота

↑  
Время  
передачи

# Время доступа к диску

## ■ Среднее время доступа к сектору :

- $T_{\text{доступа ср.}} = T_{\text{подвода ср.}} + T_{\text{поворота ср.}} + T_{\text{чтения ср.}}$

## ■ **Время подвода головок (T подвода ср.)**

- Типичное  $T_{\text{подвода ср.}} = 3\text{—}9$  мс

## ■ **Время поворота пластин (T поворота ср.)**

- $T_{\text{поворота ср.}} = 1/2 \times 1/(\text{частота вращения}) \times 60$  сек/мин
- Типичная частота вращения = 5400-15000 об/мин

## ■ **Время чтения сектора (T чтения ср.)**

- Время считывания бит нужного сектора.
- $T_{\text{чтения ср.}} = 1/(\text{частота вращения}) \times 1/(\text{ср. к-во секторов/дорожку}) \times 60$  сек/мин

# Время доступа к диску: Пример

## ■ Дано:

- Скорость вращения = 7,200 об/мин
- Среднее время подвода = 9 мс
- Среднее количество секторов/дорожку = 400.

## ■ Считаем:

- $T_{\text{поворота ср.}} = 1/2 \times (60/7200) \times 1000 \text{ ms/sec} = 4 \text{ мс}$
- $T_{\text{чтения ср.}} = 60/7200 \times 1/400 \times 1000 = 0.02 \text{ мс}$
- $T_{\text{доступа ср.}} = 9 \text{ мс} + 4 \text{ мс} + 0.02 \text{ мс}$

## ■ Важно:

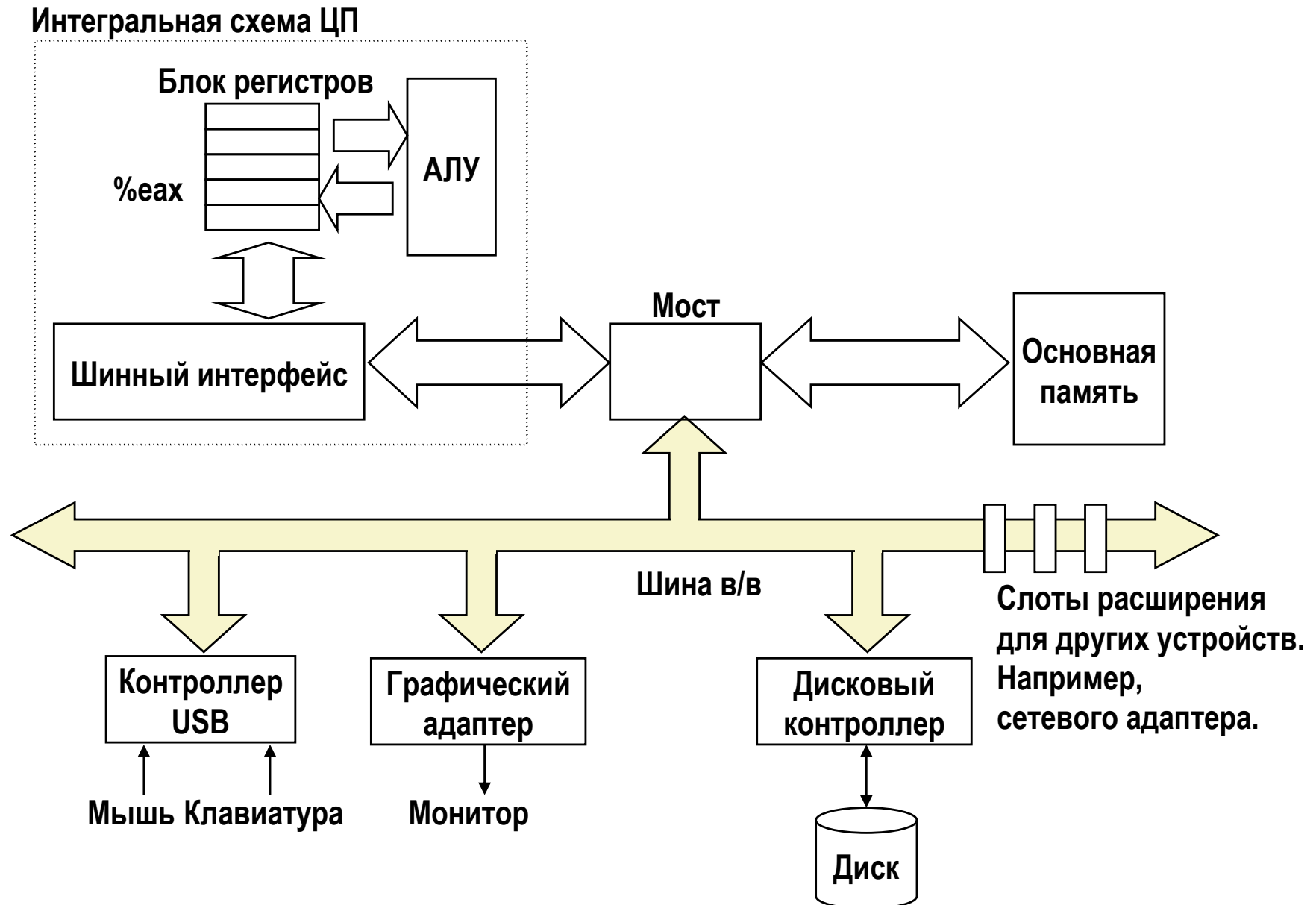
- Основные затраты времени на подвод и поворот
- Доступ к первому биту в секторе – дорого, к остальным - даром.
- Время доступа к SRAM - 4 нс, DRAM - 60 нс
  - Диск в 40 000 раз медленнее SRAM,
  - В 2 500 раз медленнее DRAM.



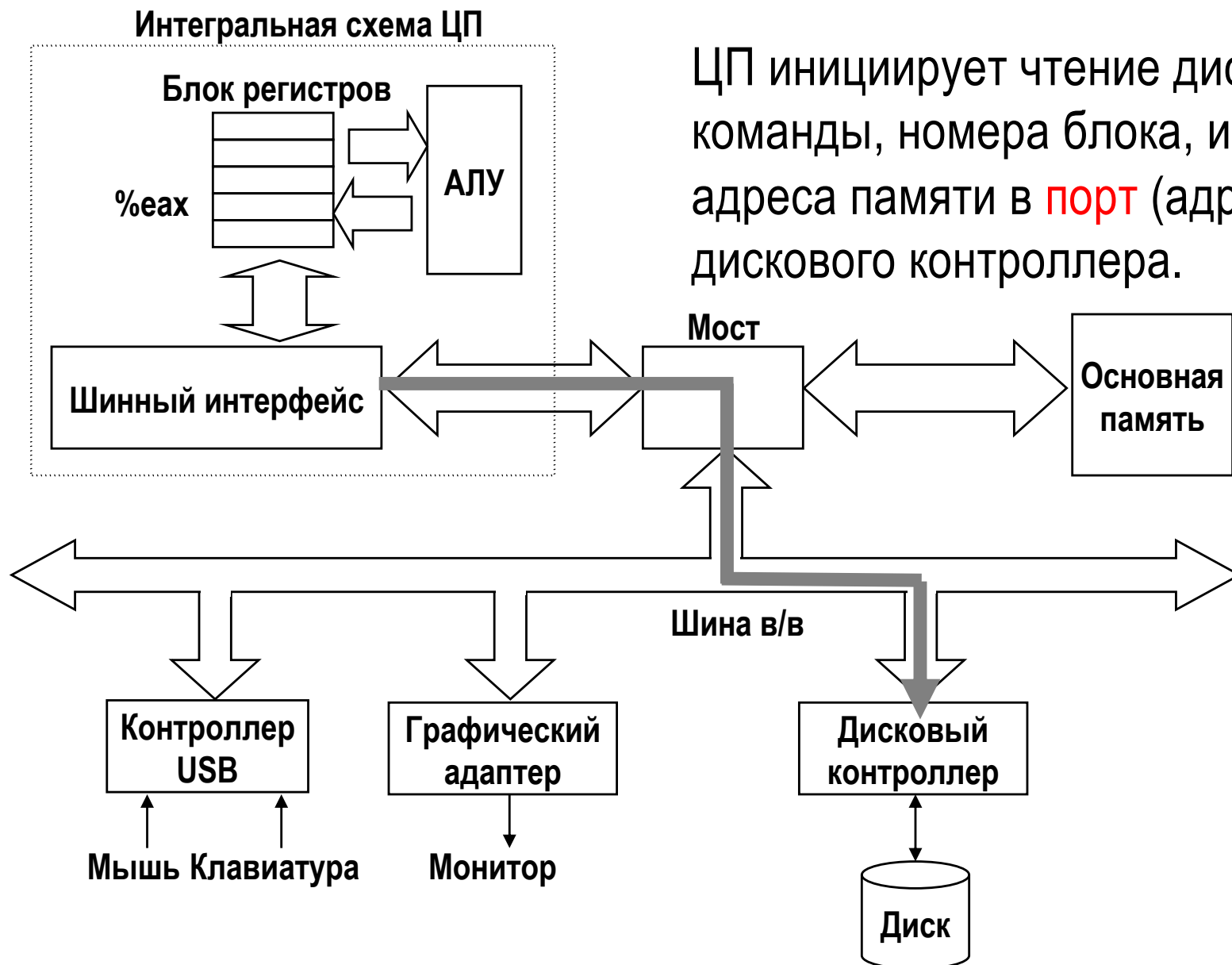
# Логические блоки диска

- **Современные диски предлагают более простой абстрактный вид геометрии :**
  - Набор доступных секторов представляется последовательностью **логических блоков** (0, 1, 2, ...)
- **Отображение логических блоков на физические сектора**
  - Выполняется отдельным устройством – дисковым контроллером
  - Преобразуется запрос логического блока в физическую триаду (поверхность, дорожка, сектор)
- **Контроллер резервирует несколько цилиндров в каждой зоне**
  - Различаются «форматированная» и «максимальная» ёмкости

# Шина ввода/вывода

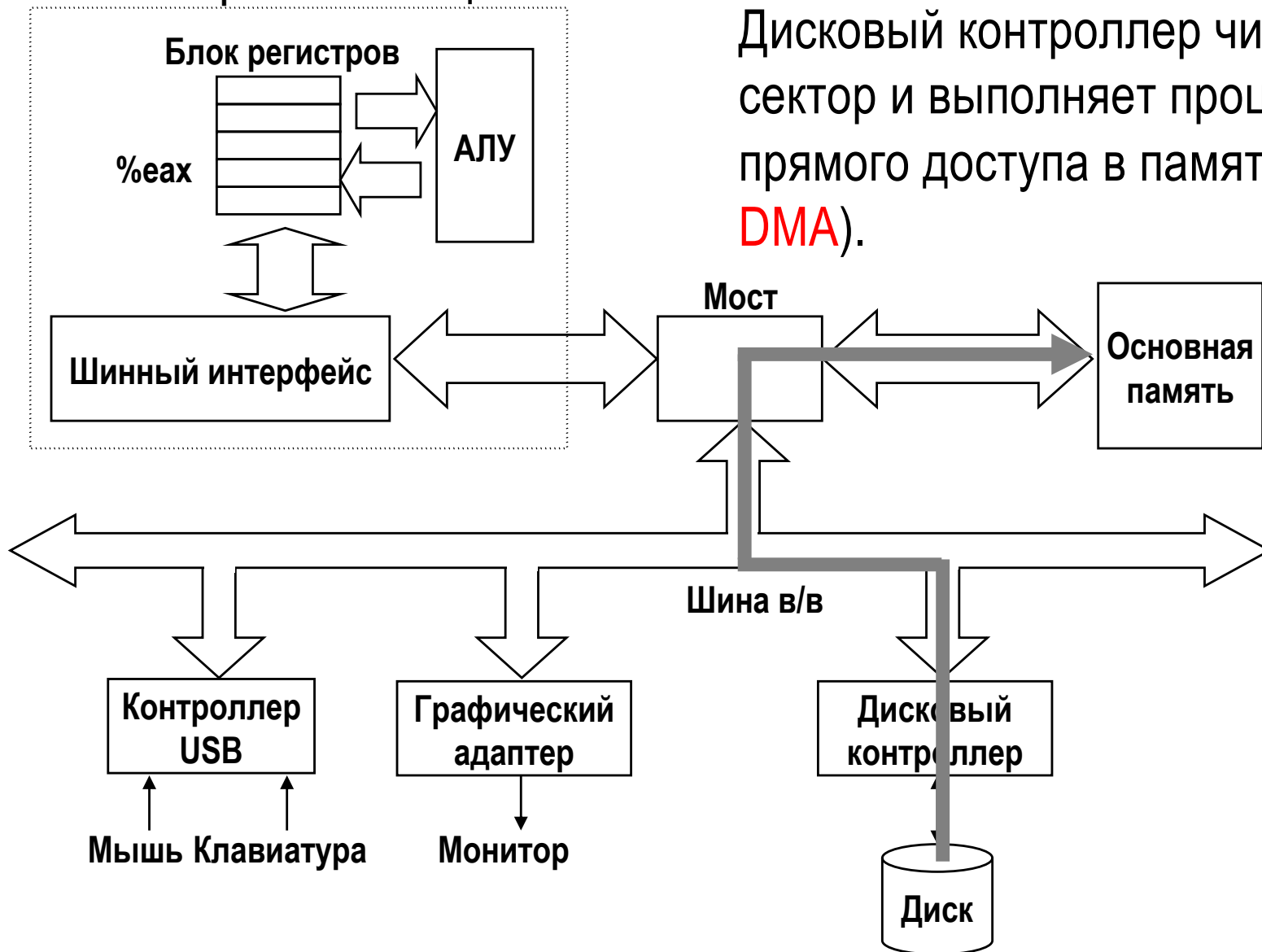


# Чтение сектора диска - 1



# Чтение сектора диска - 2

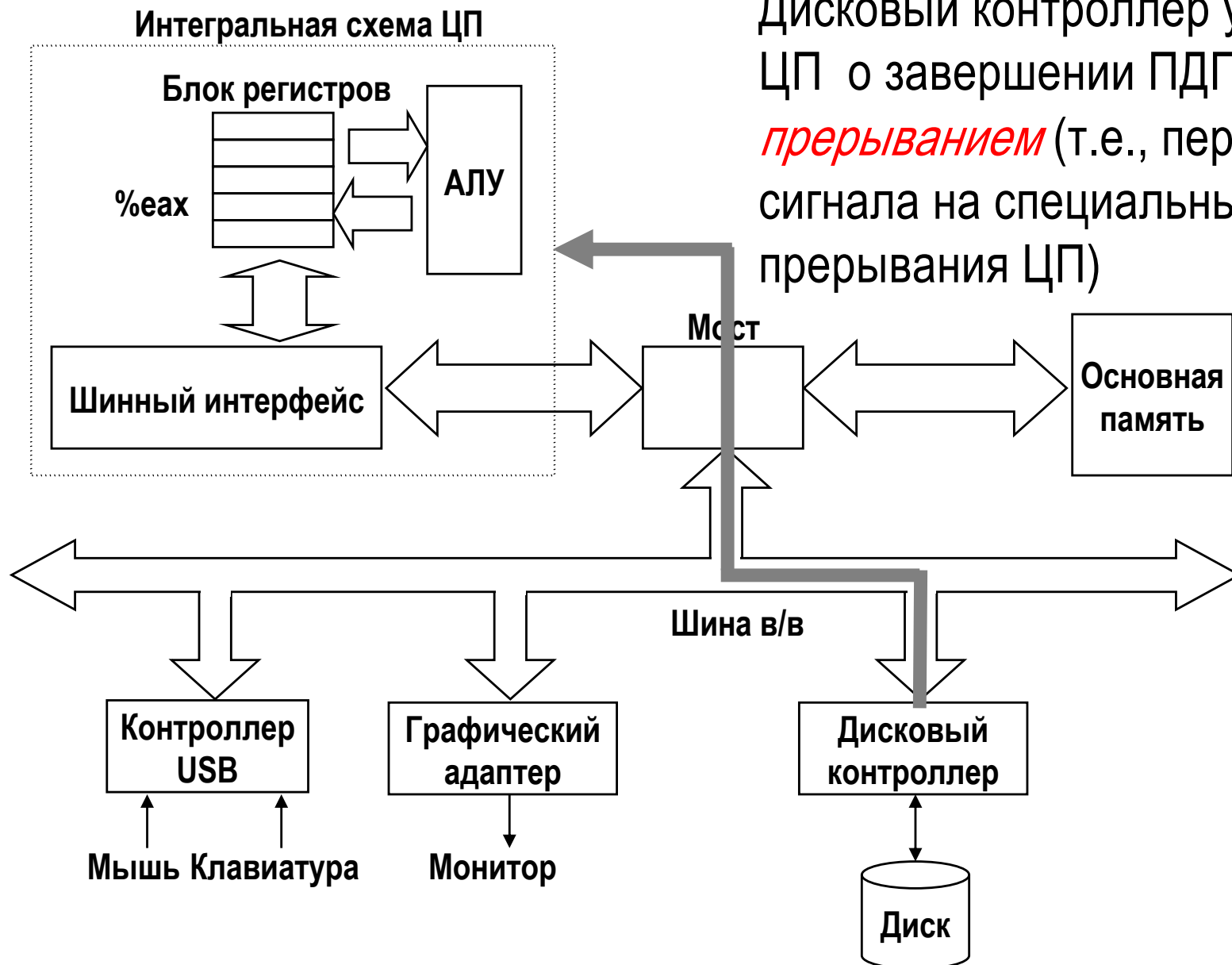
Интегральная схема ЦП



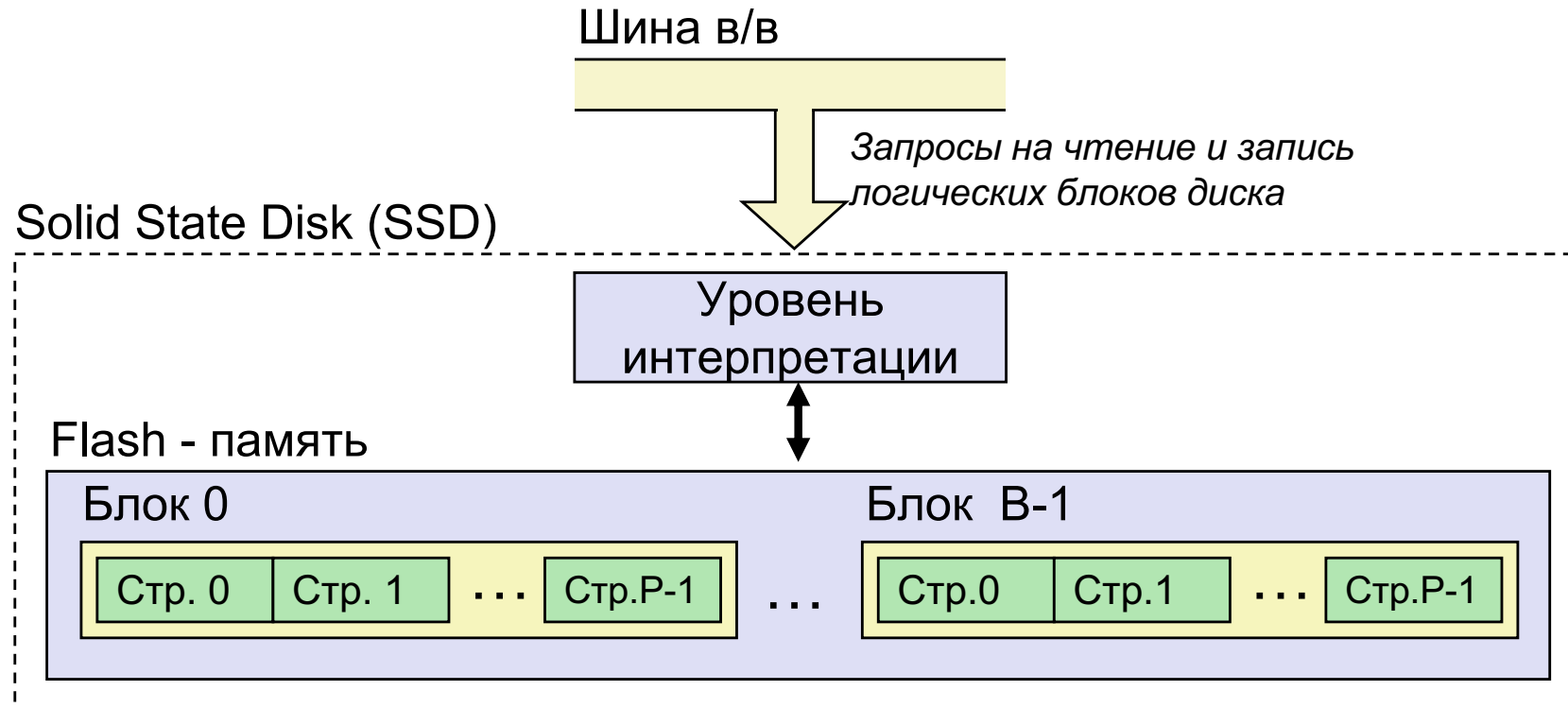
Дисковый контроллер читает сектор и выполняет процедуру прямого доступа в память (ПДП, **DMA**).

# Чтение сектора диска - 3

Дисковый контроллер уведомляет ЦП о завершении ПДП(DMA) *прерыванием* (т.е., передачей сигнала на специальный вывод прерывания ЦП)



# Твердотельные диски (SSDs)



- **Страницы: 512В - 4КВ, Блоки: 32 - 128 страниц**
- **Чтение/запись страницами**
- **Страница м.б. записана только после стирания блока**
- **Блок изнашивается после 100 000 повторных записей**

# Быстродействие SSD

Последоват. чтение	550 МБ/сек	Последоват. Запись	470 МБ/сек
Произвольное чтение	365 МБ/сек	Произвольная запись	303 МБ/сек
Доступ к посл. чтению	50 мкс	Доступ к посл. записи	60 мкс

- **Последовательный доступ быстрее случайного**
- **Случайная запись немного медленнее чтения**
  - Блок стирается медленно (~1 ms)
  - Запись в страницу вызывает копирование всех остальных страниц блока в новый
  - В ранних SSD различия в скоростях записи и чтения много больше

# Особенности твердотельных дисков

## ■ Преимущества

- Без движущихся частей → быстрее, экономнее, устойчивее

## ■ Недостатки

- Изнашивание
  - Нивелируется “логикой равномерного износа” на уровне интерпретации
  - Например Intel SSD 730 гарантирует 128 петабайт ( $128 \times 10^{15}$  байт) записей до износа
- В 2015, удельная стоимость в ~30 раз выше

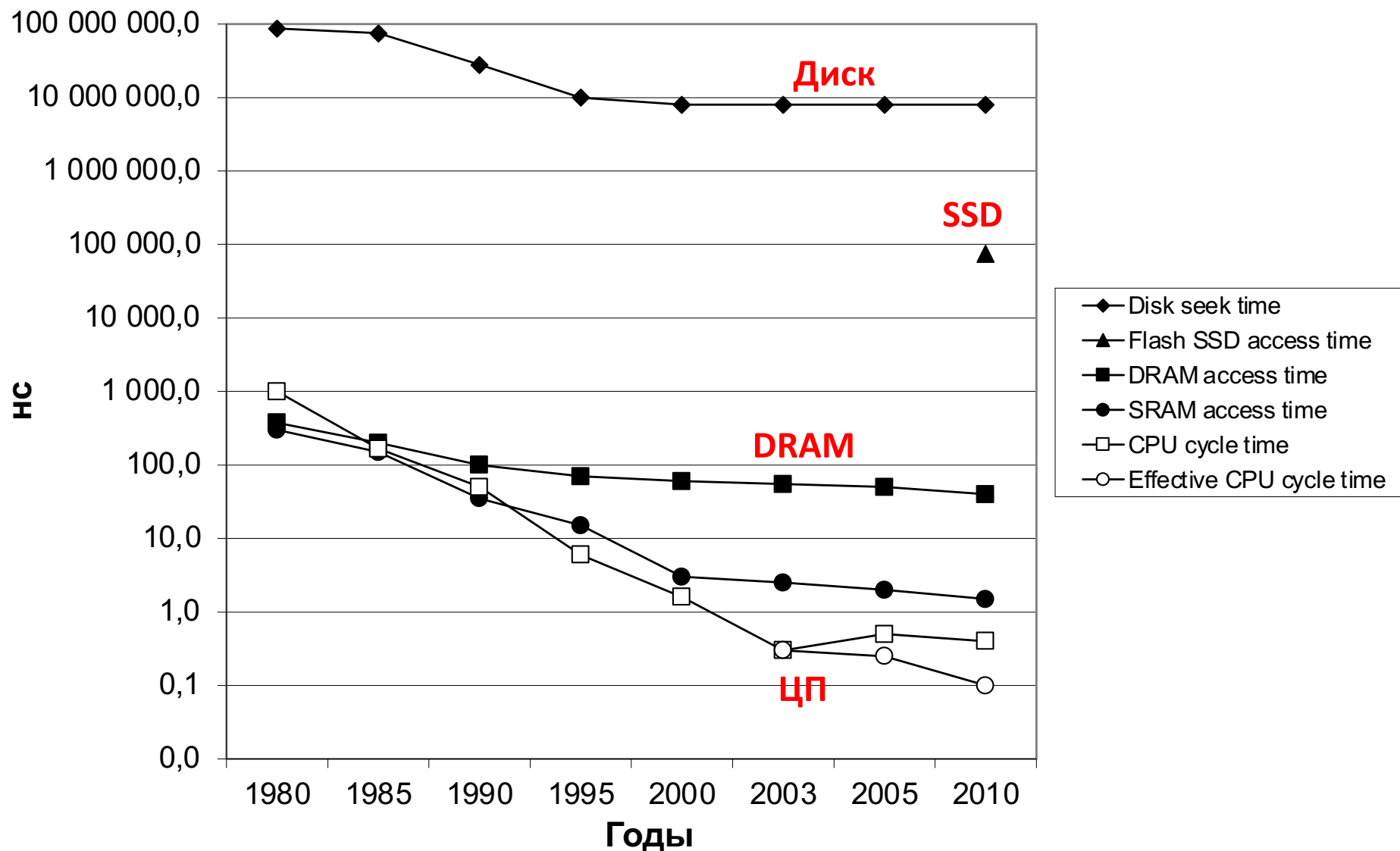
## ■ Применения

- MP3 плееры, смартфоны, планшеты, ноутбуки
- Высокопроизводительные настольные ПК и сервера



# Пропасть ЦП-память

Растёт пропасть между скоростями DRAM, диска, и ЦП



# Спасение в локальности!

Ключ к переходу через пропасть память-процессор – это фундаментальное свойство компьютерных программ известное как **локальность**

# Иерархия памяти

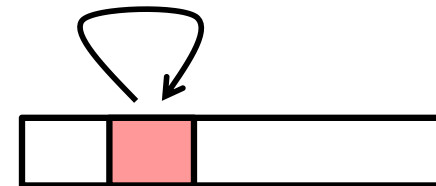
- Технологии и тренды
- Локальность обращения
- Кеширование в иерархии памяти

# Локальность

- **Принцип локальности** : Программы чаще обращаются к данным и командам, чьи адреса близкие к тем которые недавно использовались

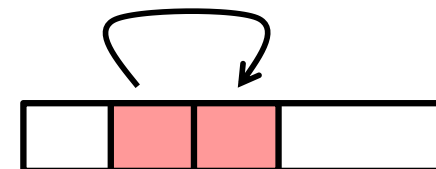
- **Временная локальность:**

- Недавно использованные ячейки вероятно вскоре будут использованы вновь



- **Пространственная локальность:**

- К ячейкам с ближайшими адресами обращения произойдут в ближайшее время



# Пример локальности

```
sum = 0;
for (i = 0; i < n; i++)
    sum += a[i];
return sum;
```

## ■ Обращение к данным

- Последовательная выборка элементов массива
- Обращение к `sum` в каждой итерации

**Пространственная**

**Временная**

## ■ Обращение к командам

- Последовательная выборка команд
- Повторение команд цикла

**Пространственная**

**Временная**

# Качественная оценка локальности

- **Утверждение:** Способность взглянув на код получить качественную оценку его локальности – ключевой навык профессионального программиста.
- **Вопрос:** Эта функция имеет хорошую локальность в отношении массива `a`?

```
int sum_array_rows(int a[M][N])
{
    int i, j, sum = 0;

    for (i = 0; i < M; i++)
        for (j = 0; j < N; j++)
            sum += a[i][j];
    return sum;
}
```

# Пример локальности

- **Вопрос:** Эта функция имеет хорошую локальность в отношении массива `a`?

```
int sum_array_cols(int a[M][N])
{
    int i, j, sum = 0;

    for (j = 0; j < N; j++)
        for (i = 0; i < M; i++)
            sum += a[i][j];
    return sum;
}
```

# Пример локальности

- **Вопрос:** Вы можете переставить циклы так, чтобы функция сканировала 3-мерный массив `a` также эффективно как одномерный? С хорошей пространственной локальностью.

```
int sum_array_3d(int a[M][N][N])
{
    int i, j, k, sum = 0;

    for (i = 0; i < M; i++)
        for (j = 0; j < N; j++)
            for (k = 0; k < N; k++)
                sum += a[k][i][j];
    return sum;
}
```



# Иерархия хранения данных

- **Некоторые фундаментальные и стабильные свойства аппаратуры и ПО:**
  - Более быстрые технологии хранения удельно дороже, менее ёмкие, и более энергоёмкие (нагрев!).
  - Пропасть «процессор-память» растёт.
  - Хороший код демонстрирует хорошую локальность.
- **Эти фундаментальные свойства замечательно дополняют друг друга**
- **Это подсказывает подход к организации подсистемы памяти известный как **иерархия хранения данных**.**

# Иерархия памяти

- Технологии и тренды
- Локальность обращения
- Кэширование в иерархии памяти

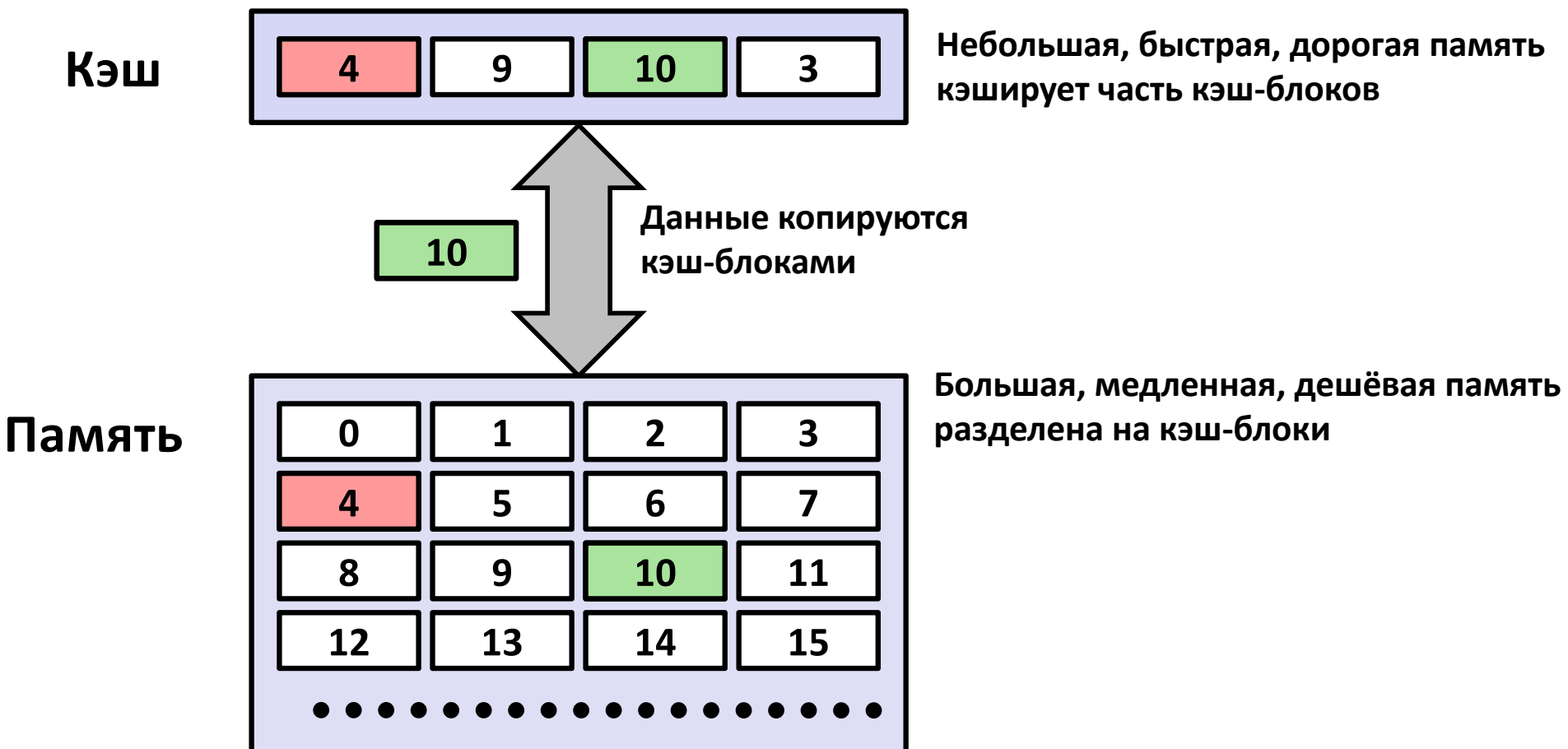
# Пример иерархии памятей



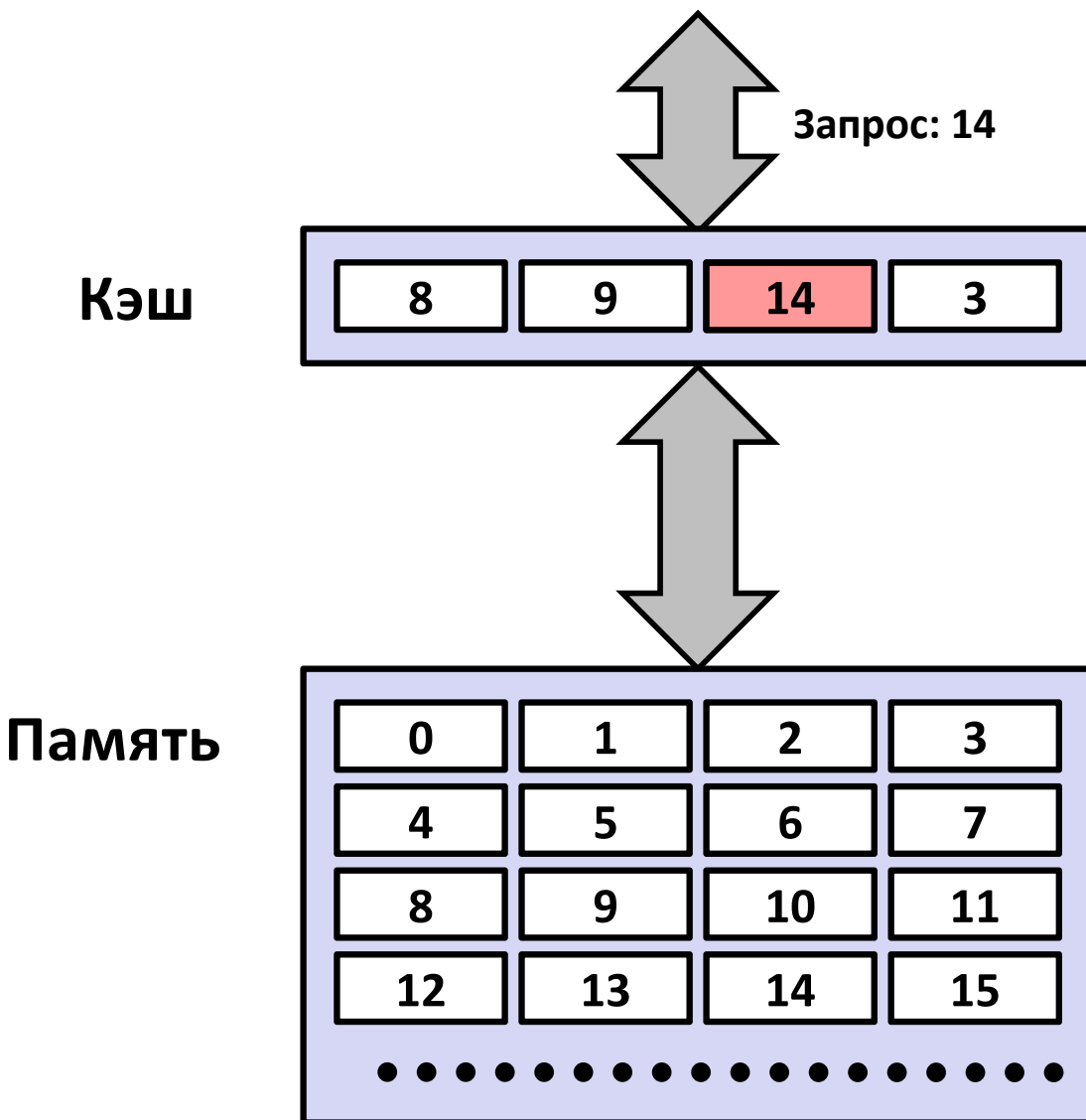
# Кеши

- ***Кеш(Cache):*** Устройство хранения меньшей ёмкости и большего быстродействия, действующее как вспомогательное для доступа к части данных более крупного и медленного устройства.
- **Фундаментальная идея иерархии:**
  - Устройство уровня  $k$  служит кешем для устройства уровня  $k+1$ .
- **Почему работает иерархия хранения данных?**
  - Благодаря локальности программы к данным уровня  $k$  доступ происходит чаще, чем к данным уровня  $k+1$ .
  - Значит уровень хранения  $k+1$  может быть медленнее, а значит больше и дешевле (на единицу хранения)
- ***Идеал:*** Иерархия предоставляет большой объём хранения по цене экономичного нижнего уровня с скоростью доступа верхнего уровня для программ.

# Кэш в общем



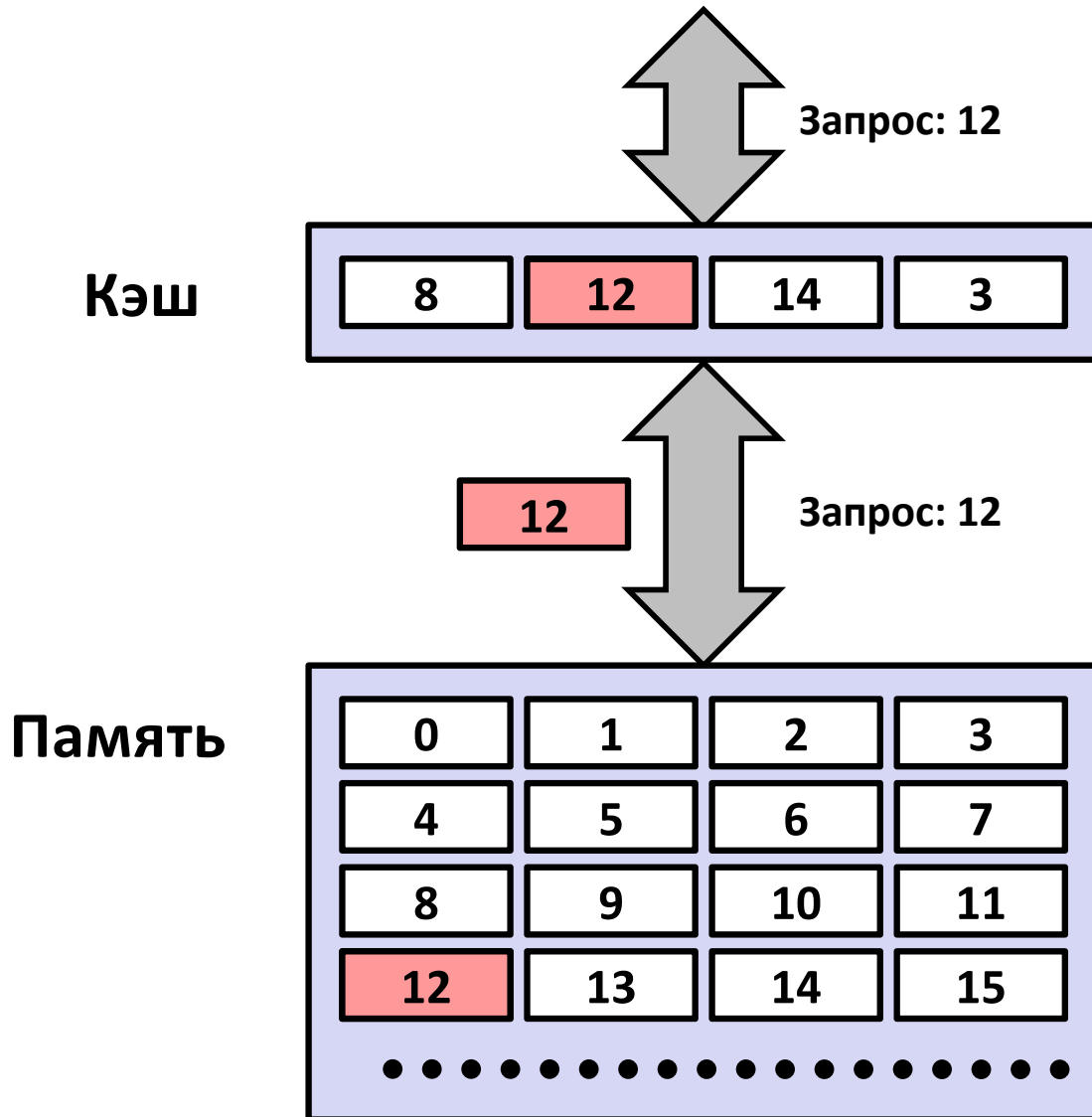
# Кэш в общем: Попадание



*Нужен блок данных  $b$*

*Блок  $b$  в кэше есть:  
**Попадание!***

# Кэш в общем: Промех



*Нужен блок данных  $b$*

*Блока  $b$  в кэше нет:  
**Промех!***

*Блок  $b$  поступает  
из памяти*

*Блок  $b$  помещается в кэше*

**• Политика размещения:**  
определяет, где  $b$  в кэше

**• Политика замещения:**  
определяет удаляемый блок  
(жертву)

# Кэш в общем: типы промахов

## ■ Холодный промах

- Кэш пуст. Например при старте.

## ■ Конфликтный промах

- Большинство кэшей ограничивает (вплоть до 1) количество позиций размещения в кэше для каждого кэш-блока памяти.
  - Пример: блок  $i$  в памяти должен размещаться в  $(i \bmod 4)$  позиции кэша.
- Конфликтный промах, если в кэше есть место, но несколько блоков памяти претендуют на одно место в кэше.
  - Пример: обращения к блокам 0, 8, 0, 8, 0, 8, ... промахируются всегда.

## ■ Промех ёмкости

- Множество используемых кэш-блоков, рабочий набор (**working set**) превышает размер кэша.



# Пример кэширования в иерархии

Тип кэша	Что кэшируем?	Где кэшируем?	Задержка (циклов)	Кто управляет?
Регистры	Слова 4-8 байт	Ядро ЦП	0	Компилятор
TLB	Трансляция адресов	TLB на кристалле ЦП	0	Аппаратура
Кэш уровня 1	Блок 64 байта	На кристалле ЦП	1	Аппаратура
Кэш уровня 2	Блок 64 байта	На кристалле ЦП	10	Аппаратура
Виртуальная пам.	Страница 4-КБ	Основная память	100	Аппарат.+ОС
Дисковый кэш ОС	Части файлов	Основная память	100	ОС
Кэш на диске	Сектора дисков	Контроллер диска	100,000	ВПО в диске
Сетевой	Части файлов	Местный диск	10,000,000	Клиент сетевой ФС
Кэш веб-браузера	Части веб-страниц	Местный диск	10,000,000	Веб браузер
Кэш веб-прокси	Части веб-страниц	Удалённый сервер	1,000,000,000	Сервер веб-прокси

# Сводка

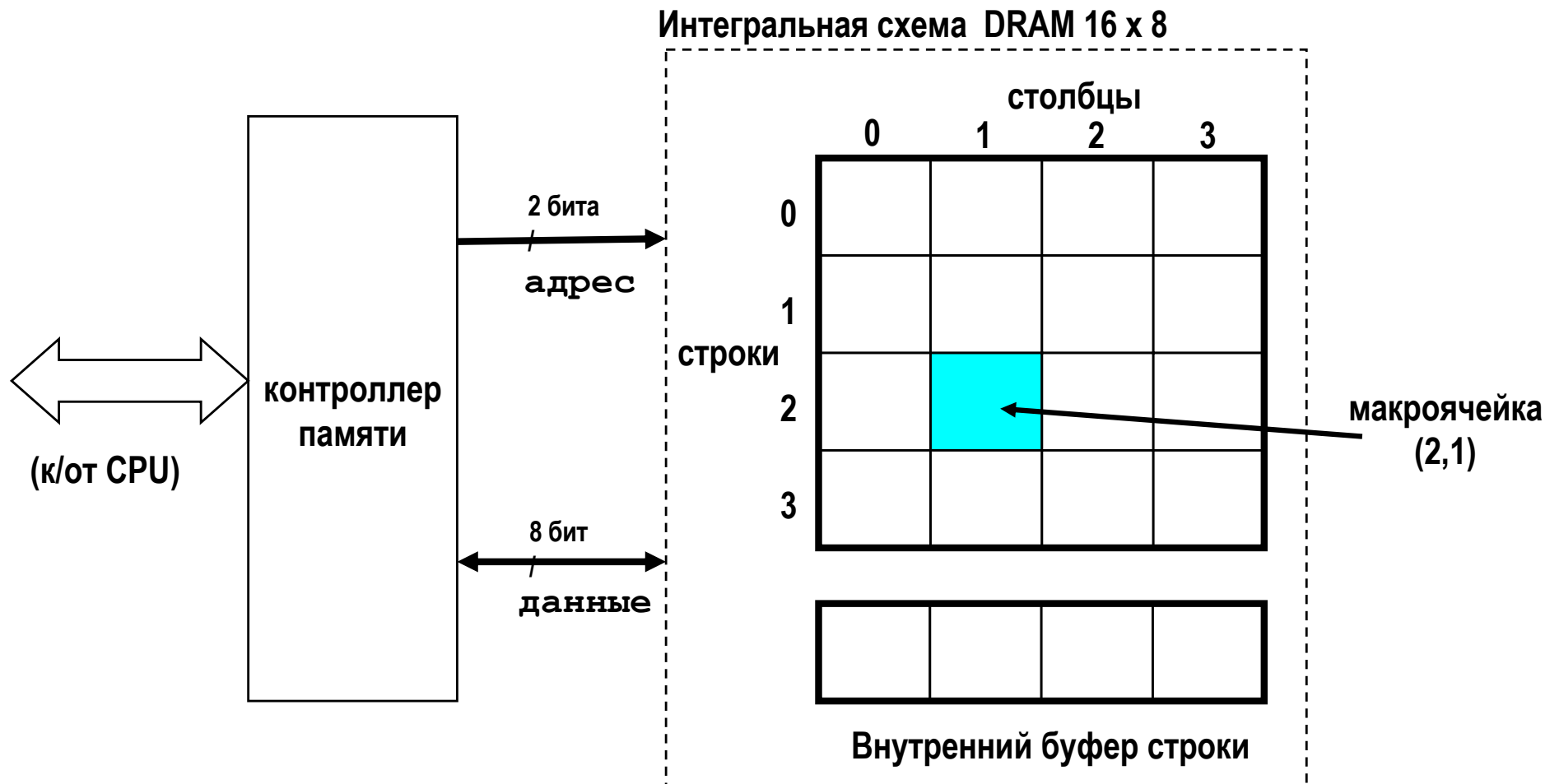
- Различия в скорости конструктивно разделённых ЦП, ОЗУ и дисков продолжают нарастать.
- Хорошо написанные программы, алгоритмы, постановки задач демонстрируют свойство, называемое «локальность».
- Иерархии памяти основанные на кешировании нивелируют различия видов памяти используя локальность.

# Дополнительные слайды

# Обычная организация DRAM

- $d \times w$  DRAM:

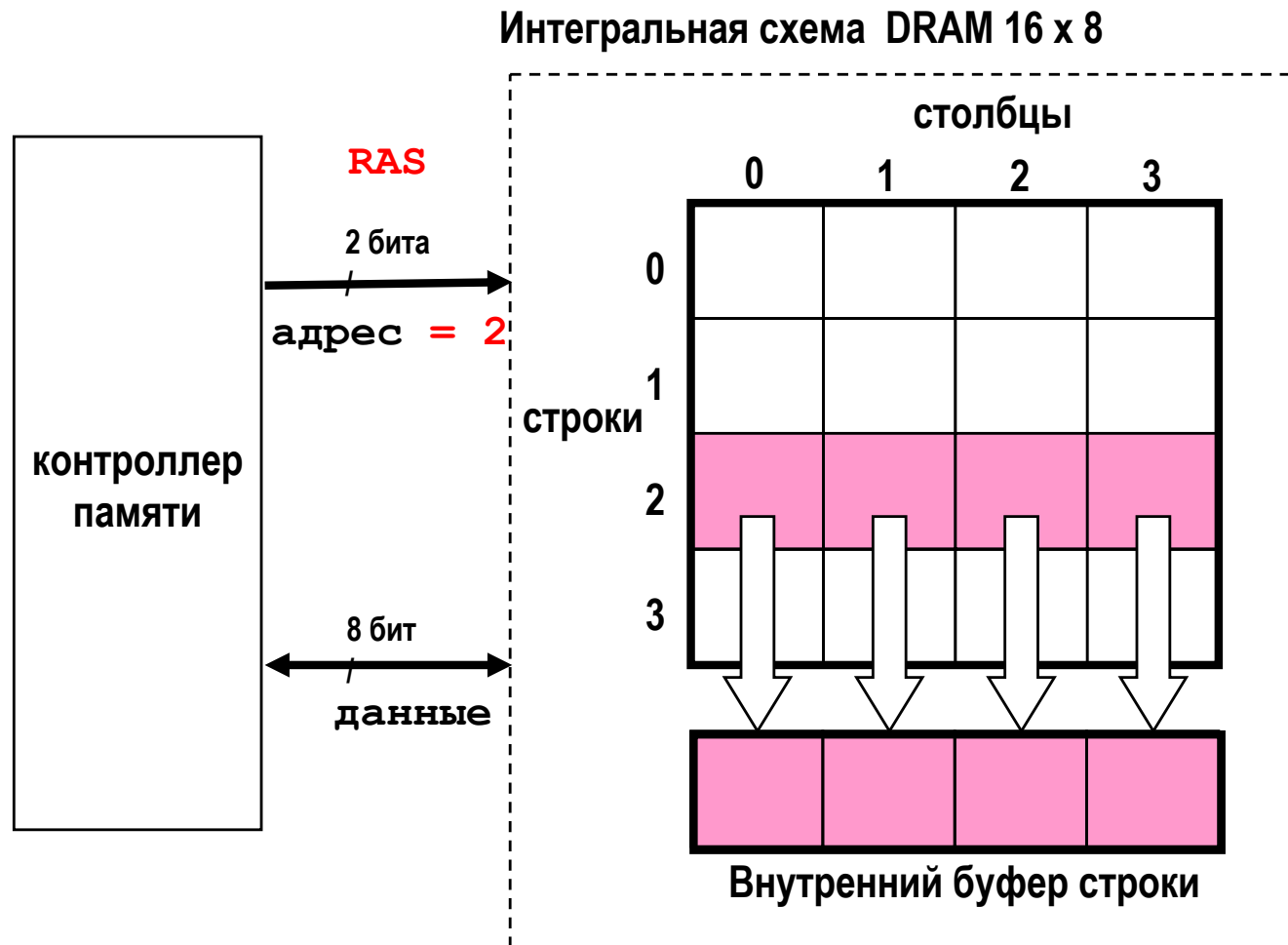
- $dw$  бит организуются в  $d$  **макроячеек** размером  $w$  бит



# Чтение макроячейки DRAM (2,1)

Шаг 1(a): Выбор строки 2 по сигналу «Row access strobe» (**RAS**).

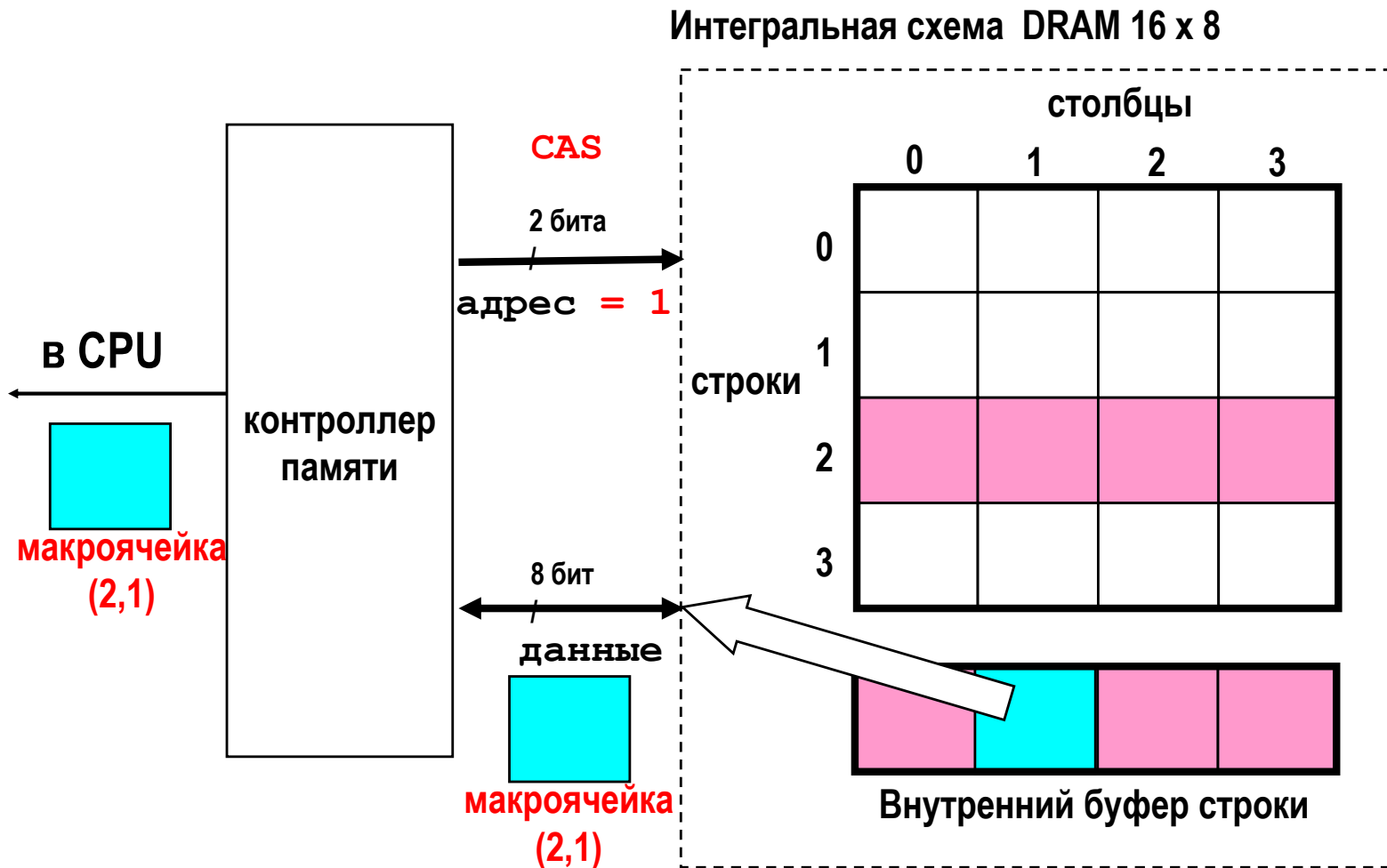
Шаг 1(b): Строка 2 копируется из массива DRAM в буфер строки.



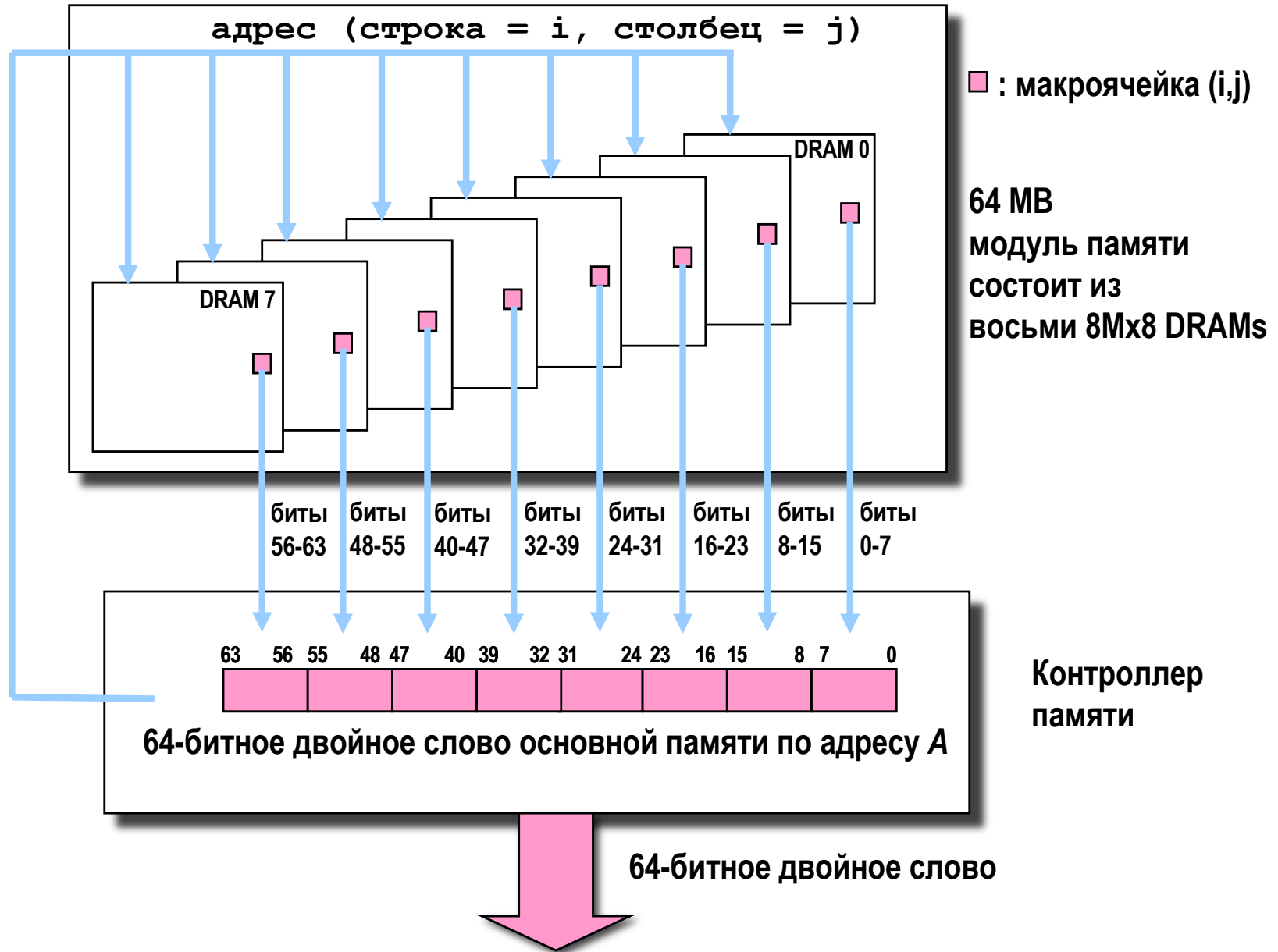
# Чтение макроячейки DRAM (2,1)

Шаг 2(a): Выбирается столбец 1 по сигналу «Column access strobe» (**CAS**)

Шаг 2(b): Макроячейка (2,1) копируется из буфера на шину данных, и затем в CPU.



# Модули памяти



# Усовершенствованные DRAM

- Основная ячейка DRAM практически не менялась с момента изобретения в 1966.
  - Коммерциализована Intel в 1970.
- DRAM-массивы с улучшенной логикой ввода/вывода :
  - Синхронная DRAM (**SDRAM**)
    - Использует синхронное управление вместо асинхронного
    - Повторно использует адрес строки (например: RAS, CAS, CAS, CAS)
  - Синхронная DRAM удвоенного быстродействия (**DDR SDRAM**)
    - Отсылка по одному проводу двух бит за цикл синхронизации
    - Различия в размере небольших буферов предвыборки:
      - **DDR** (2 бита), **DDR2** (4 бита)...
    - Типично в 2010г. для для большинства серверов и настольных ПК
    - Intel Core i7 поддерживает только DDR3 SDRAM



# Тенденции развития памяти

## SRAM

Параметр	1985	1990	1995	2000	2005	2010	2015	2015:1985
\$/МБ	2,900	320	256	100	75	60	320	116
доступ (нс)	150	35	15	3	2	1.5	200	115

## DRAM

Параметр	1985	1990	1995	2000	2005	2010	2015	2015:1985
\$/МБ	880	100	30	1	0.1	0.06	0.02	44,000
доступ (нс)	200	100	70	60	50	40	20	10
тип. ёмкость (ГБ)	0.256	4	16	64	2,000	8,000	16,000	62,500

## Диск

Параметр	1985	1990	1995	2000	2005	2010	2015	2015:1985
\$/ГБ	100,000	8,000	300	10	5	0.3	0.03	3,333,333
доступ (мс)	75	28	10	8	5	3	3	25
тип. ёмкость (ГБ)	0.01	0.16	1	20	160	1,500	3,000	300,000

# Тактовая частота ЦП

Переломная точка в компьютерной истории.  
 Столкновение со “стеной энергопотребления”

	1980	1990	1995	2000	2003	2005	2010	<i>2010:1980</i>
ЦП	8080	386	Pentium	P-III	P-4	Core 2	Core i7	---
Тактовая ч-та (МГц)	1	20	150	600	3300	2000	2500	2500
Время такта (нс)	1000	50	6	1.6	0.3	0.50	0.4	2500
Ядер	1	1	1	1	1	2	4	4
Эффект. время цикла (нс)	1000	50	6	1.6	0.3	0.25	0.1	10,000