



# Обзор некоторых современных SoC

---

Юрий Бердников

*Video Group*  
*CS MSU Graphics & Media Lab*



# Содержание

---

- Оптимизации PNX
- Texas Instruments DaVinci
- Stretch
- NVIDIA Tegra
- ARM11
- Сравнение



# Содержание

---

- Оптимизации PNX
  - Фиксированная точка
  - Restricted pointers
  - Оптимизация расположения данных
  - Личный опыт
- Texas Instruments DaVinci
- Stretch
- NVIDIA Tegra
- ARM11
- Сравнение

# Оптимизации PNX

Фиксированная точка

- Конвертация из float  
 $A = (\text{int}) (a * (1 \ll N));$   
Latency = 6
- Конвертация в float  
 $a = (\text{float}) A * (1.0 / (1 \ll N));$   
Latency = 6
- Сложение и вычитание  
 $A = B + C; D = E - F;$   
fixedLatency = 1  
floatLatency = 3

# Оптимизации PNX

Фиксированная точка

## ■ Умножение

Степень 2:  $A=B \ll C$

fixedLatency=1

Целое число:  $A=B * C$

fixedLatency=3

Общий случай:

$A=IMULM(B, C) \ll NORM$

fixedLatency=4

floatLatency=3

## ■ Деление

Степень 2:  $A=B \gg C$

fixedLatency=1

Целое число:  $A=B / C$

fixedLatency=23, fixedRecovery=17

Общий случай:

$A=(int)((corr * B / C)$

fixedLatency=26, fixedRecovery=17

floatLatency=17, floatRecovery=17

# Оптимизации PNX

## Restricted pointers

compiler must assume pointers to a, b, c could overlap

```
void unrolled_convolution(char *a, char *b, int *c)
{
    ...
    c[0] = b[0]*a[0]+b[1]*a[-1]+ b[2]*a[-2]+b[3]*a[-3]
        +b[4]*a[-4]+b[5]*a[-5]+b[6]*a[-6]+b[7]*a[-7];
    c[1] = b[0]*a[1]+b[1]*a[0]+b[2]*a[-1] + b[3]*a[-2]
        +b[4]*a[-3]+b[5]*a[-4]+b[6]*a[-5]+b[7]*a[-6];
    ...
}
```

so this second assignment could be affected by...

...this first one

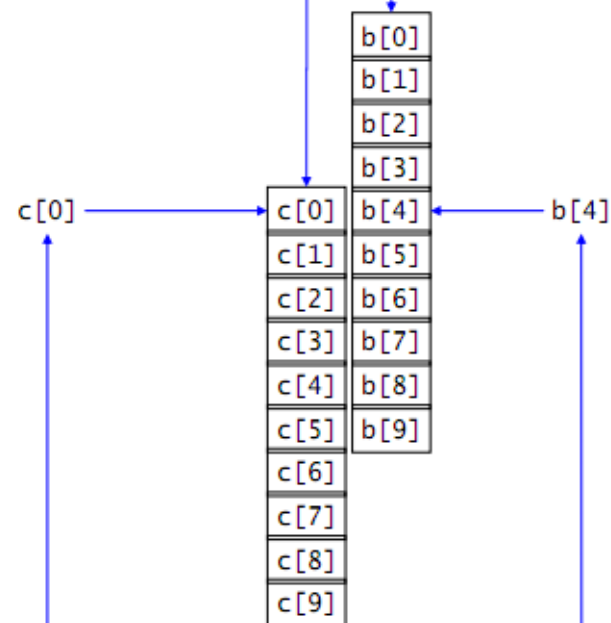
```
restrict_direct_convolution(
    char * restrict a, char * restrict b, char * restrict c
) {
```

restrict keyword tells compiler the pointers don't overlap

in C, arrays are accessed by pointers

$$c[k] = *(&c[0] + \text{sizeof}(c)*k)$$

so arrays may overlap



c[0] may point to the same object as b[4]

# Оптимизации PNX

## Оптимизация расположения данных

- Характеристики кэша PNX1500
  - Объём – 16 КБ
  - Блок – 64 байта
  - Регистр<->кэш – 3 цикла
  - Кэш<->память – 40 циклов
- MPEG-2 декодер
  - Задача компенсации движения
  - Полупиксельная точность
  - Блок 17x17 для Y, 8x8 для U и V
  - Оценка эффективности – количество обращений кэша к памяти на блок, худший случай

# Оптимизации PNX

## Оптимизация расположения данных

- **Обращения к памяти**

Y – 34 обращения

U – 16 обращений

V – 16 обращений

Итого – 66 обращений

- **Использование канала**

Y: 13.1%

UV: 7.9%

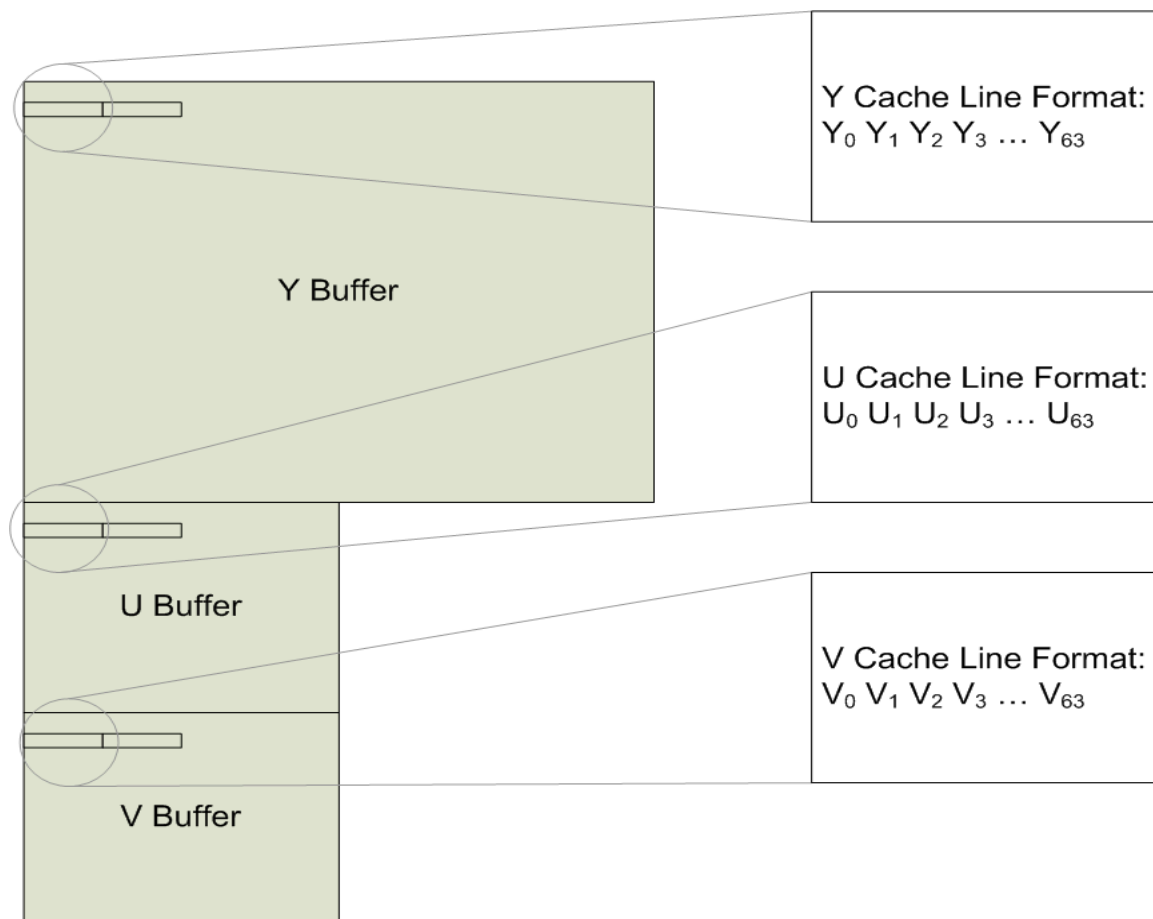


Figure 6.1 – Planar Memory Format



# Оптимизации PNX

## Оптимизация расположения данных

- **Обращения к памяти**

Y – 34 обращения

UV – 16 обращений

Итого – 50 обращений

- **Использование канала**

Y: 13.1%

UV: 15.8%

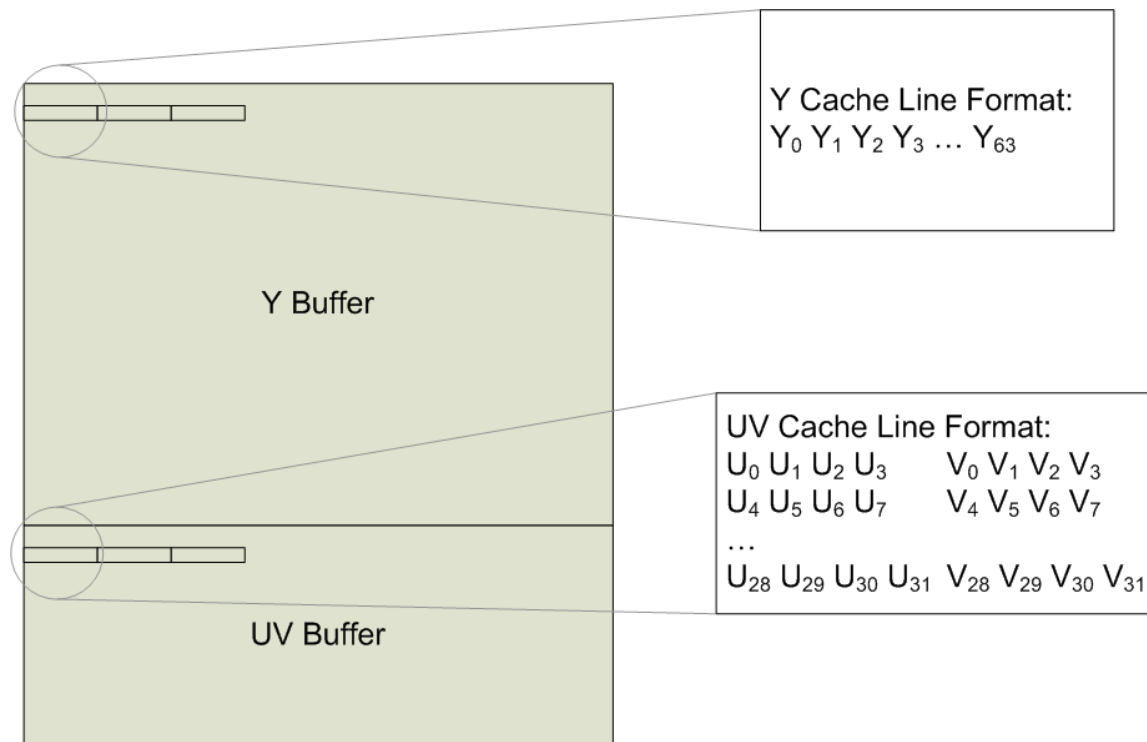


Figure 6.2 – Quad Semi-Planar Memory Format

# Оптимизации PNX

## Оптимизация расположения данных

- Обращения к памяти

Y – 9 обращений

UV – 8 обращений

Итого – 17 обращений

- Использование канала

Y: 50.2%

UV: 31.6%

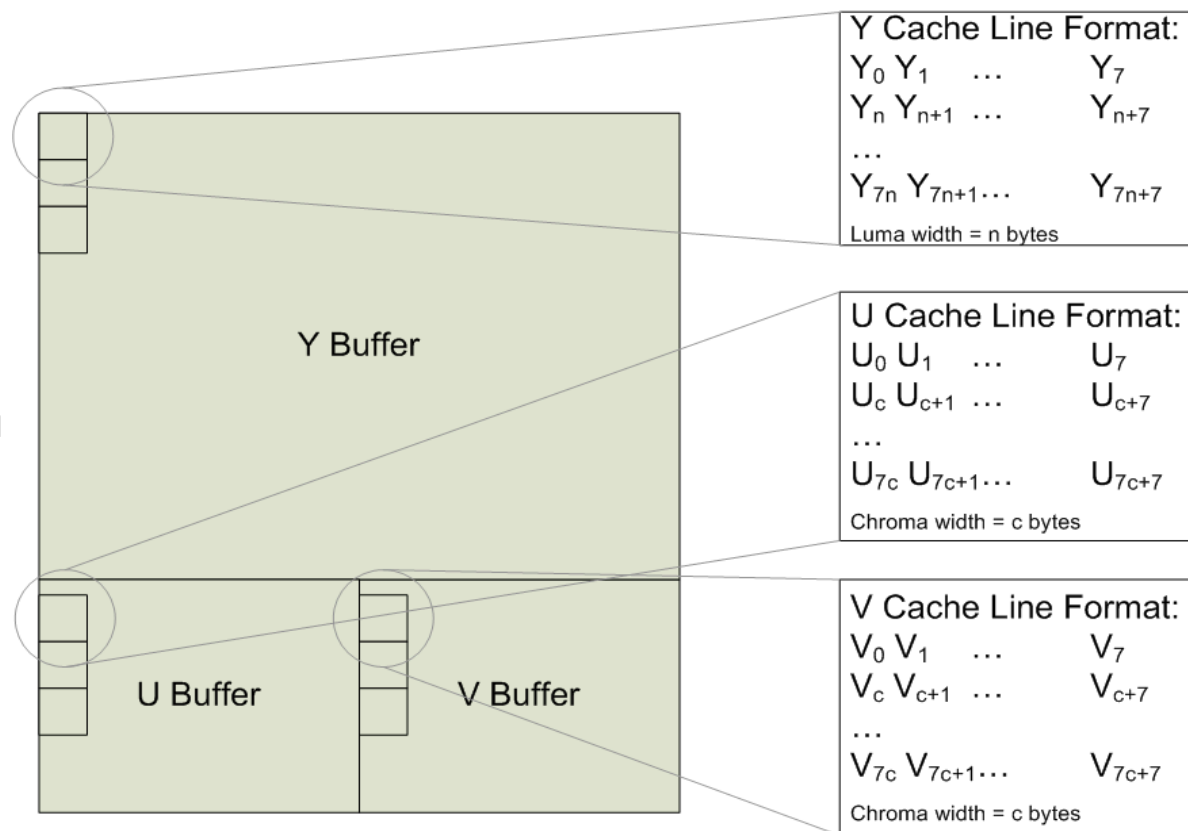


Figure 6.3 – 8x8 Tiled Memory Format

# Оптимизации PNX

Из личного опыта

- Профилировщик влияет на оптимальность операций!

```
//степень развёртывания - 2
for (x=0; x<ext_width; x+=2){
    Y[x ]=SplA[x]*(Y[x]-128)+128+SplB[x];
    Y[x+1]=SplA[x+1]*(Y[x+1]-128)+128+SplB[x+1];
}
```

Зависимость FPS от профилировщика и степени развёртывания циклов

Профилировщик	Степень развёртывания цикла			
	3	4	5	6
Выкл.	4.52 FPS	4.65 FPS	<b>4.71 FPS</b>	4.43 FPS
Выкл.	8.01 FPS	<b>8.24 FPS</b>	8.06 FPS	7.54 FPS

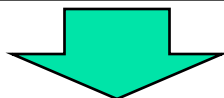
Работа всего фильтра, приведённый фрагмент занимает ~10% циклов

# Оптимизации PNX

Из личного опыта

- Однообразные инструкции следует группировать

```
for (x=0; x<ext_width; x+=2){  
    Y[x]=Sp1A[x] * (Y[x]-128)+128+Sp1B[x] ;  
    Y[x+1]=Sp1A[x+1] * (Y[x+1]-128)+128+Sp1B[x+1] ;  
}
```



```
for (x=0; x<ext_width; x+=2){  
    tmp[0]=Y[x]-128;  
    tmp[1]=Y[x+1]-128;  
    tmp[0]*=Sp1A[x];  
    tmp[1]*=Sp1A[x+1];  
    tmp[0]+=128;  
    tmp[1]+=128;  
    Y[x]=tmp[0]+Sp1B[x];  
    Y[x+1]=tmp[1]+Sp1B[x+1];  
}
```

Прирост скорости – 1.5 раза!

# Оптимизации PNX

Из личного опыта

- Компилятор циклы разворачивает не всегда
- Конструкции вида

```
for (x=0; x<ext_width; x+=4){  
    Y[x] = <some expression>  
    Y[x+1] = <some expression>  
    Y[x+2] = <some expression>  
    Y[x+3] = <some expression>  
}
```

Медленнее, чем

```
for (x=0; x<ext_width; x+=4){  
    Y[0]= <some expression>  
    Y[1]= <some expression>  
    Y[2]= <some expression>  
    Y[3]= <some expression>  
    Y+=4;  
}
```

# Оптимизации PNX

Из личного опыта

- Inline для больших функций может замедлить работу
- Следует избегать обращения по вычисляемым адресам

```
for (x=0; x<ext_width; x+=4){  
    Histogram[Y[x]]++;  
    Histogram[Y[x+1]]++;  
    Histogram[Y[x+2]]++;  
    Histogram[Y[x+3]]++;  
}
```

~7.8 циклов/пиксель!

- Конструкции вида

```
[vars for alg1]  
[vars for alg2]  
[alg1]  
[alg2]
```

Медленнее, чем

```
{  
    [vars for alg1]  
    [alg1]  
}  
{  
    [vars for alg2]  
    [alg2]  
}
```



# Содержание

---

- Оптимизации PNX
- Texas Instruments DaVinci
  - Введение
  - Устройство
  - ARM256
  - C64x+
  - Программирование
- Stretch
- NVIDIA Tegra
- ARM11
- Сравнение

# Texas Instruments DaVinci

## Введение

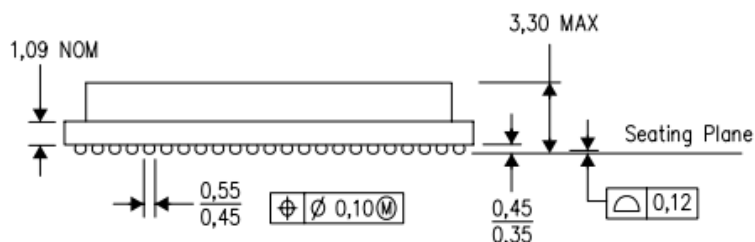
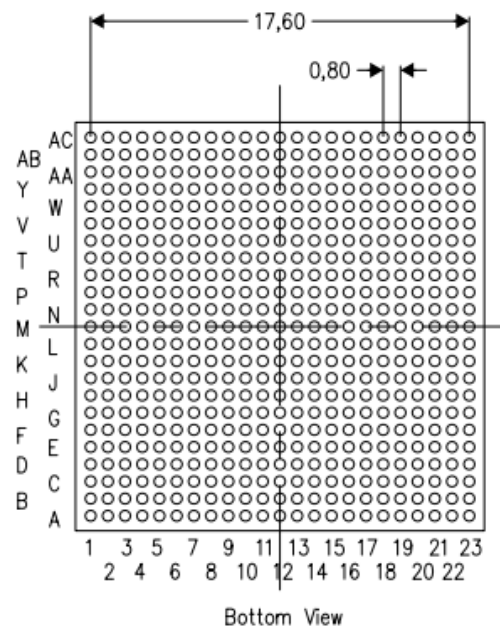
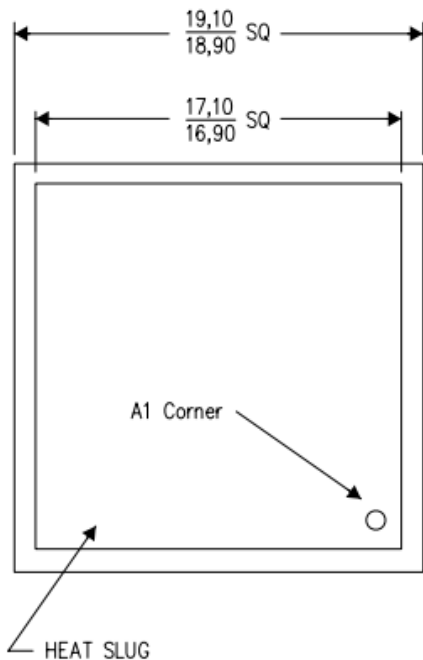
- Широкая линейка SoC
- Ядро – ARM926 и/или C64x+
- 135 MHz – 900 MHz
- Различный набор сопроцессоров
- Область применения - обработка видео
- 10\$ - 90\$





# Texas Instruments DaVinci

## Физические параметры



# Texas Instruments DaVinci

Сравнительная таблица моделей

## DaVinci™ Processors: Tuned for Digital Video End Equipments

DaVinci Processor	CPU	MHz	Capture/Display
DM335*	ARM926	135, 216, 270	Capture/Display
DM355*	ARM926**	135, 216, 270	Capture/Display
DM6467	C64x+™/ARM926†	594/297	Capture/Display
DM648	C64x+	720, 900	Capture/Display
DM647	C64x+	720, 900	Capture/Display
DM6446*	C64x+/ARM926	600/300	Capture/Display
DM6443	C64x+/ARM926	600/300	Display
DM6441*	C64x+/ARM926	512/256	Capture/Display
DM6437	C64x+	400, 500, 600	Capture/Display
DM6435	C64x+	400, 500, 600	Capture
DM6433	C64x+	400, 500, 600	Display
DM6431	C64x+	300	Capture

\*Includes video imaging co-processor

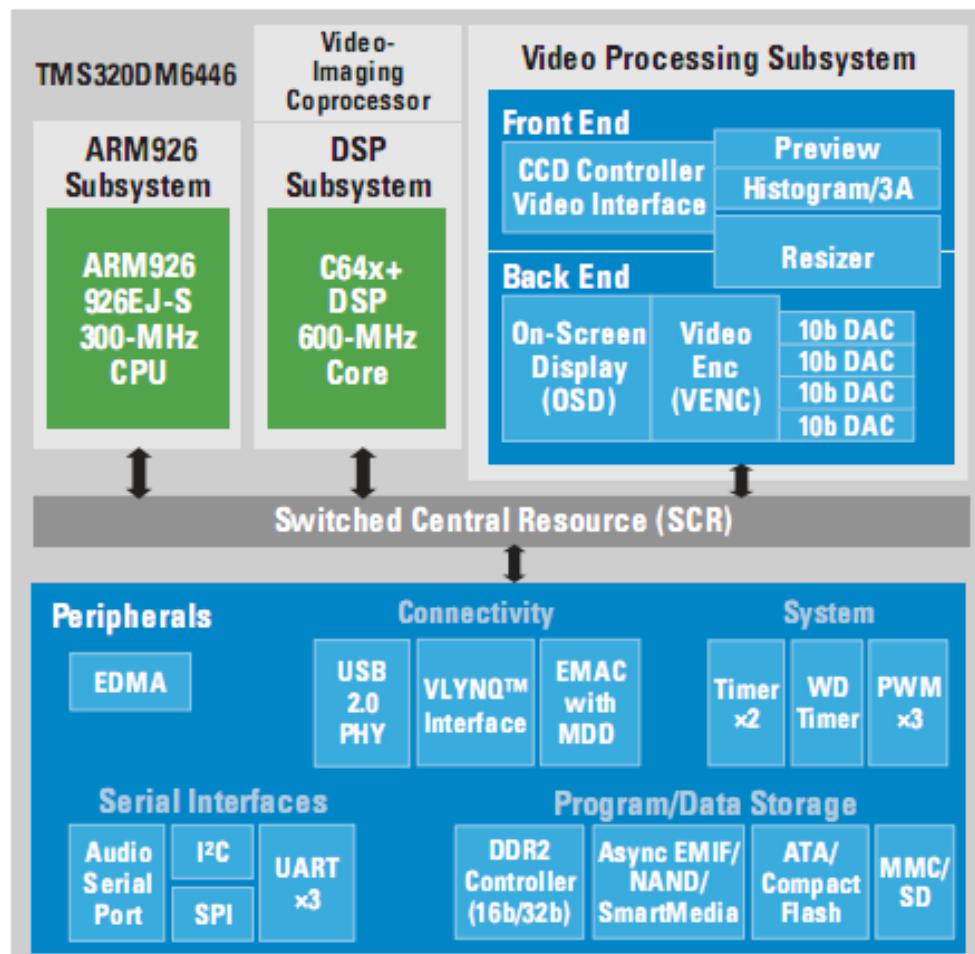
\*\*Includes MPEG-4/JPEG co-processor

†Includes DaVinci High-Definition video/imaging co-processors

# Texas Instruments DaVinci

Пример процессора

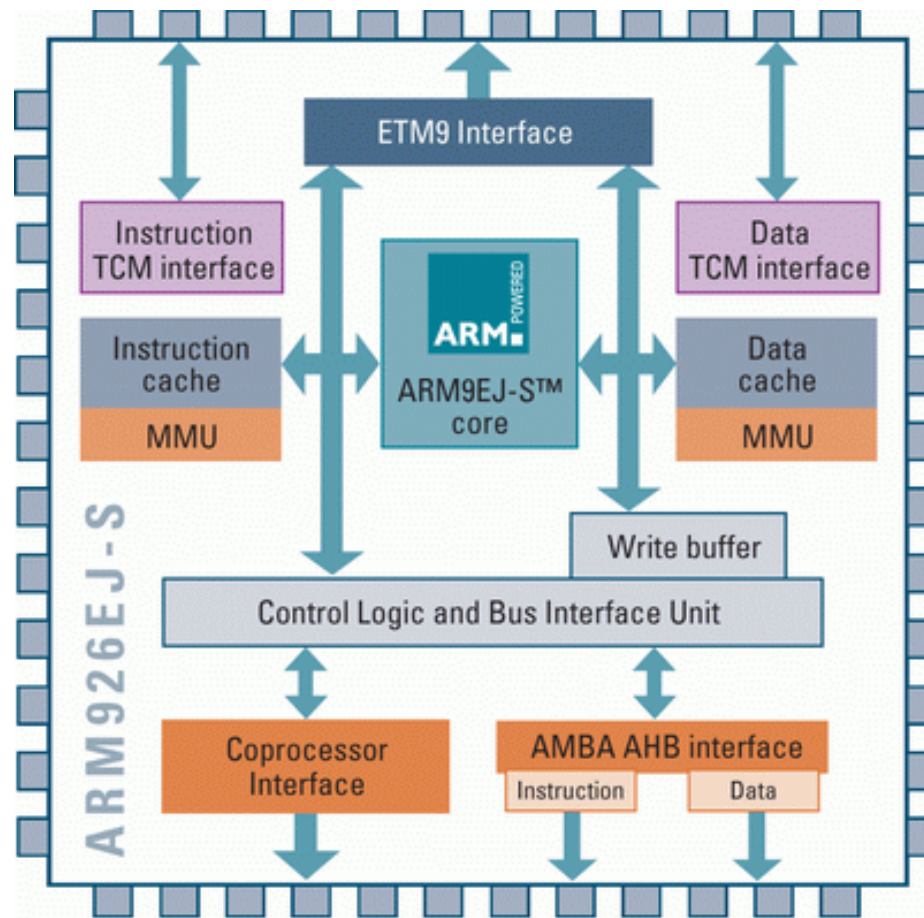
- TMS320DM6446-513
- ARM Frequency - 256.5 MHz
- DSP Frequency - 513 MHz
- VICP - 256.5 MHz
- Peak MMACS - 4104
- L1 - 112 KB (DSP), 40 KB (ARM)
- L2 - 64 KB (DSP)
  
- Цена - 42\$



# Texas Instruments DaVinci

## ARM926EJ-S

- RISC-архитектура
- Технология – 110 nm
- Низкое потребление
- Управляемый кэш
- Расширяемость за счёт сопроцессоров
- Только целочисленная арифметика
- Полный набор команд для нормальной работы ОС

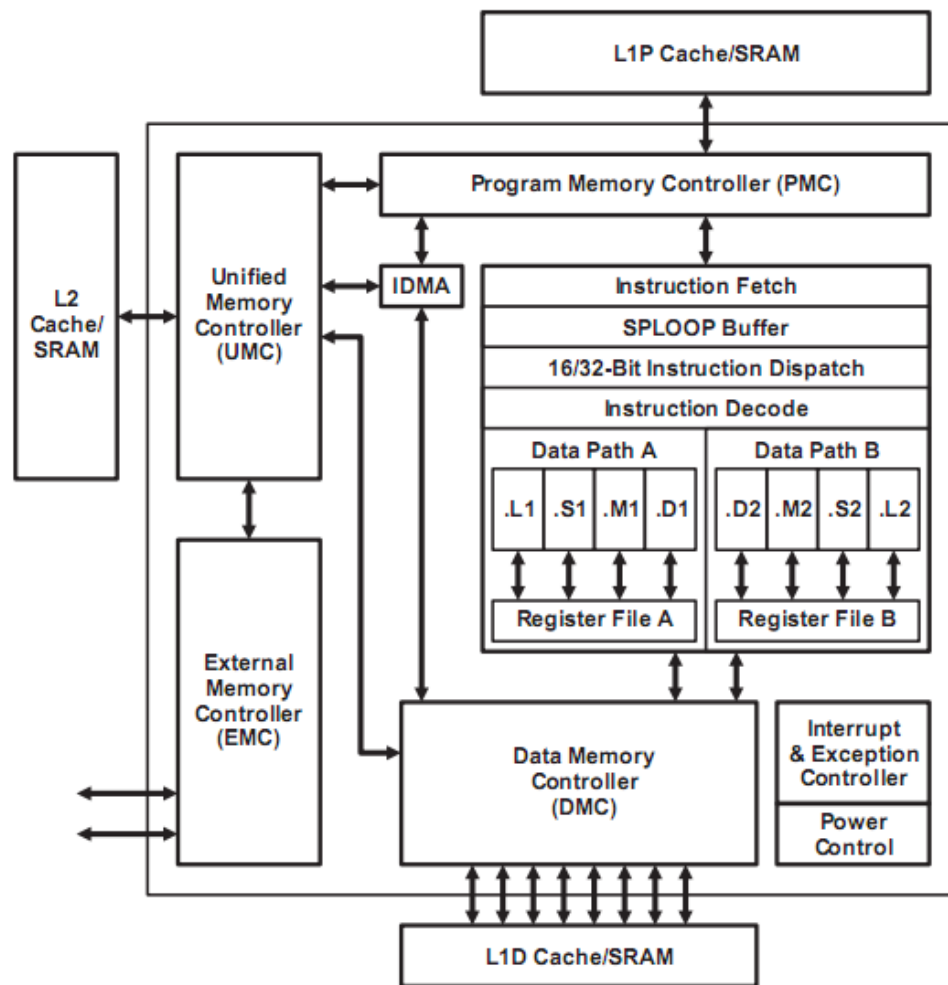


# Texas Instruments DaVinci

C64x+

- 500-700 MHz
- 64 32-битных регистра
- 8 функциональных блоков
- 48 ALU
- 16 устройств умножения
- 2 потока данных (Data Path)
- Internal DMA
- 32 KB L1P cache
- 16 KB L1D cache
- 64 KB L2 cache

Figure 1-2. TMS320C64x+ DSP Block Diagram

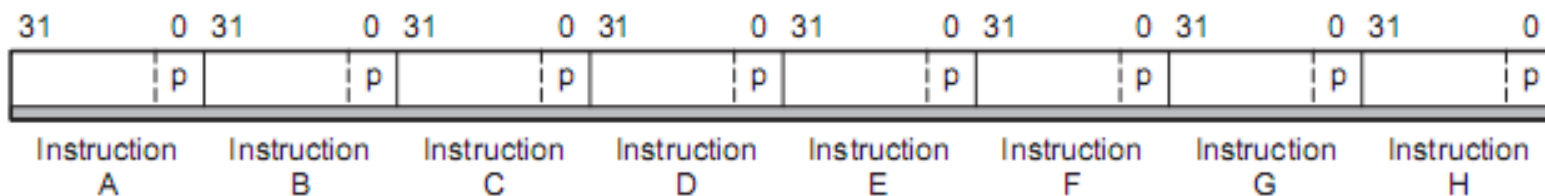


# Texas Instruments DaVinci

C64x+

- Загрузка инструкций блоками по 256 байт
- От 8 до 14 инструкций в блоке
- Параллельное выполнение до 8 операций

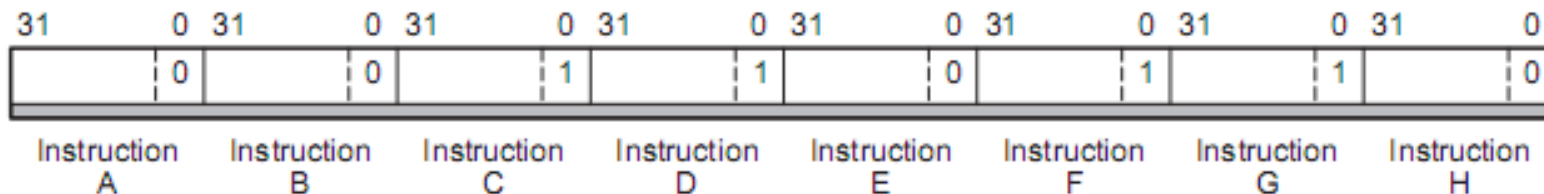
**Figure 3-1. Basic Format of a Fetch Packet**



# Texas Instruments DaVinci

C64x+

## Пример параллельного выполнения операций



;Так это выглядит на ассемблере

```

Instruction A
Instruction B
Instruction C
||
Instruction D
||
Instruction E
Instruction F
||
Instruction G
||
Instruction H

```

Шаг	Выполняемые инструкции
1	A
2	B
3	C D E
4	F G H



# Texas Instruments DaVinci

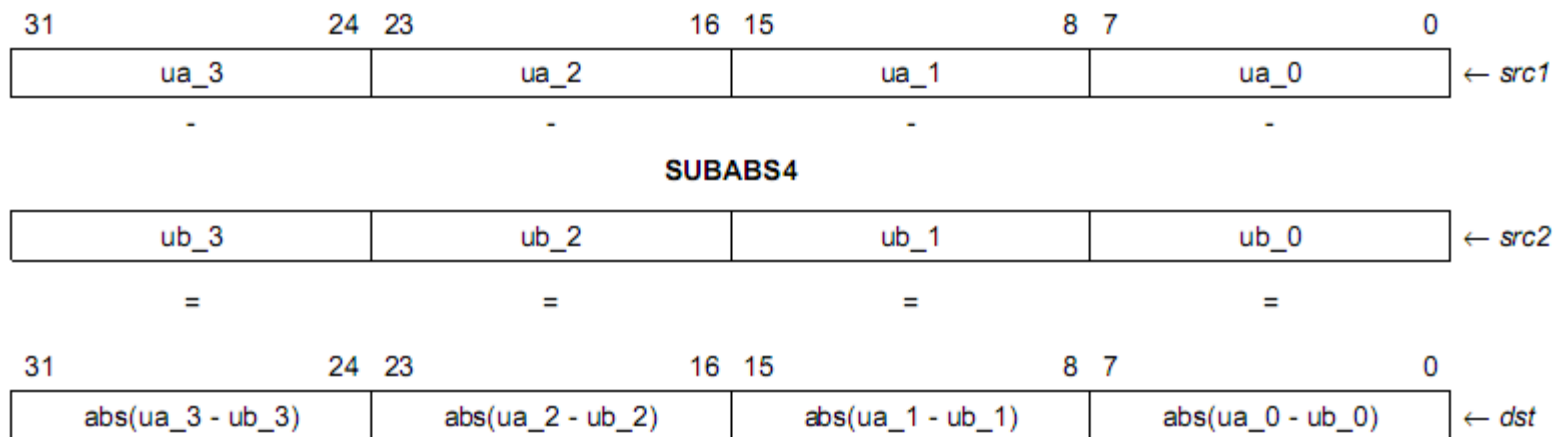
C64x+

- «Отложенные» операции

```

MVD      .M2x   A0,   B0      ;
NOP      ;
NOP      ;
NOP      ; B0 = A0
  
```

- Операции, ориентированные на DSP





# Texas Instruments DaVinci

C64x+

- «Условное» выполнение большинства операций

```
|| [B0] ADD .L1 A1, A2, A3  
|| [!B0] ADD .L2 B1, B2, B3
```

Ускорение до 10 раз!

- 40- и 64-битная арифметика
- Специальные команды для организации циклов
- Аппарат прерываний
  - Таймеры
  - Прерывания от АЦП/ЦАП
  - Прерывания от сопроцессоров

# Texas Instruments DaVinci

C64x+

- Ориентация на работу по 4 байта
- Отсутствие операций деления
- Аппаратные функции для работы с алгоритмами коррекции ошибок
  - Поле Галуа  $Gf(8)$ , полином  $P(x)=x^3+x+1$
  - Коды Рида-Соломона

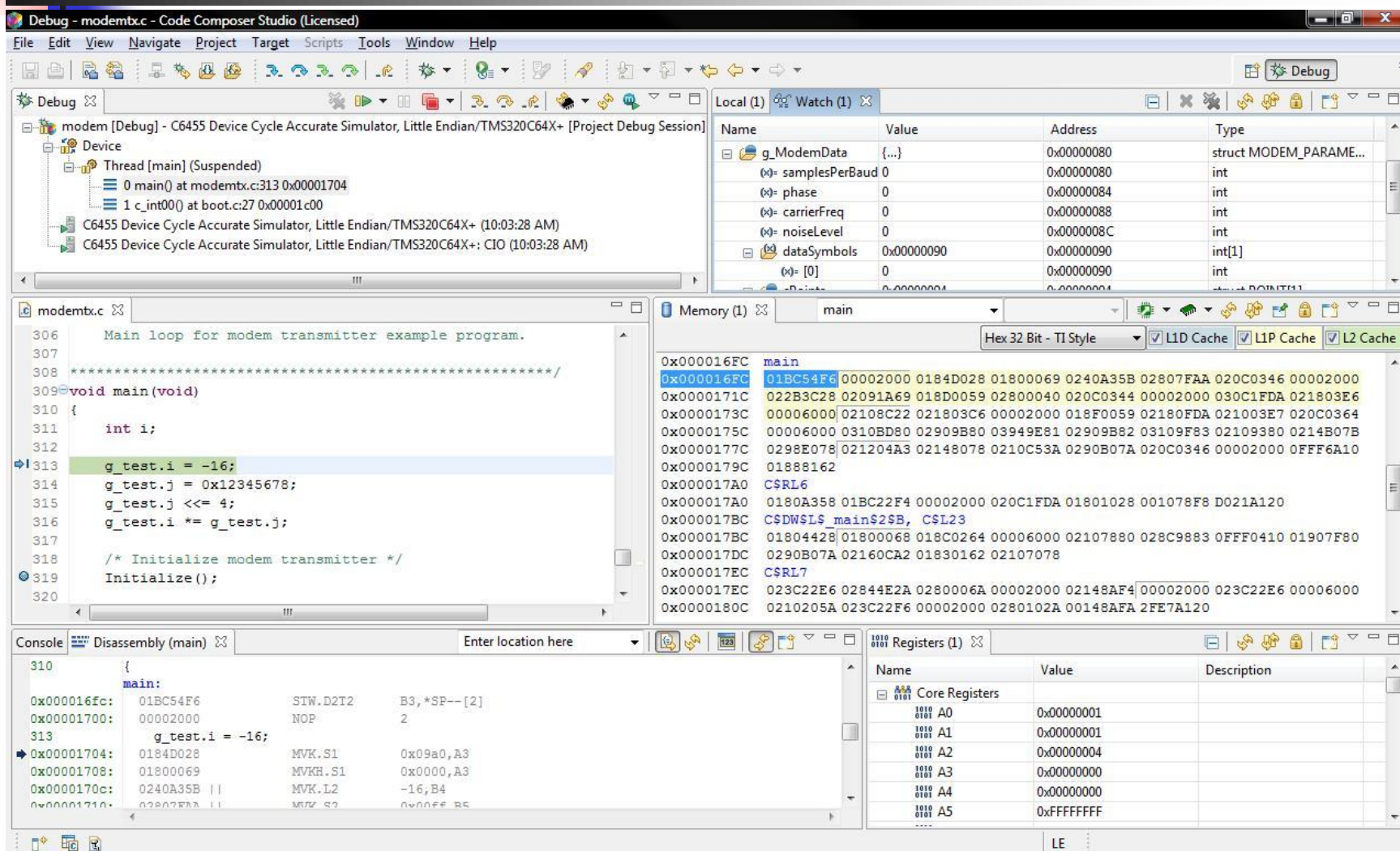
# Texas Instruments DaVinci

## Программирование

- Язык – C, C++ с дополнительными командами
- ОС - Windows, Linux, MacOS
- Code Composer Studio
  - IDE (На основе Eclipse)
  - Заголовочные и библиотечные файлы
  - Компилятор
  - Средства отладки
  - Программы эмуляции
  - Профилировщики

# Texas Instruments DaVinci

## Программирование. Code Composer Studio



The screenshot displays the Code Composer Studio (CCStudio) interface during a debug session. The main window shows the source code for a C program named `modemtx.c`. The code is currently at line 313, where the variable `g_test.i` is assigned the value `-16`. The disassembler window below shows the corresponding assembly instructions, including `MOVK.S1` and `MVK.L2`.

The Watch window (top right) displays the state of the `g_ModemData` structure, which is of type `struct MODEM_PARAM...`. It lists several fields: `samplesPerBaud` (0), `phase` (0), `carrierFreq` (0), `noiseLevel` (0), and `dataSymbols` (0x00000090).

The Memory window (middle right) shows the memory dump for the `main` function, starting at address `0x000016FC`. The dump includes various data values and labels such as `CSRL6`, `CSDSL$main$2$B`, and `CSL23`.

The Registers window (bottom right) shows the state of the Core Registers, including `A0` through `A5`, with values ranging from `0x00000001` to `0xFFFFFFFF`.


# Texas Instruments DaVinci

Программирование.Code Composer Studio

- Особенности CCStudio
  - Независимость от платформы
  - Независимость от языка программирования
  - Поддержка скриптов
  - Оптимизирующий компилятор
  - Взаимодействие с DSP/BIOS
  - Средства для визуального контроля

# Texas Instruments DaVinci

## Программирование.Code Composer Studio



The screenshot displays the 'Properties' window in TI Code Composer Studio, showing the configuration for an image component. The image is a photograph of a kingfisher bird in flight, perched on a log. The properties are as follows:

Property	Value
<b>General</b>	
Title	Image
Background color	RGB {255, 255, 255}
Image format	YUV
<b>YUV</b>	
Number of pixels per line	512
Number of lines	482
Data format	Planar
Resolution	4:2:0
Y Pixel stride (bytes)	1
Y mask	0xFF
Y Line stride (bytes)	512
U Pixel stride (bytes)	1
U mask	0xFF
U Line stride (bytes)	256
V Pixel stride (bytes)	1
V mask	0xFF
V Line stride (bytes)	256
Alpha Pixel stride (bytes) (if any)	0
Alpha mask (if any)	0x00000000
Alpha Line stride (bytes) (if any)	0
Image source	Connected Device
Y start address	0x81B00003
U start address	0x81B3C403
V start address	0x81B4B503
Alpha start address (if any)	-

The image window shows the current image with a status bar indicating the cursor position: (174, 201) RGB:(86 60 69) YUV:(69 128 140).



# Texas Instruments DaVinci

Программирование. Hello, world!

```
//Simple HelloWorld program - only ARM
void main(int argc, char *argv[])
{
    printf("DaVinci Rulezzz!!!\n");
    fflush(stdout);
    return;
}
```

- ARM и DSP – разные вещи!
  - ARM – основной процессор, на нём работает ОС
  - DSP – сопроцессор
- кэш у каждого свой
- Низкая скорость при выполнении последовательных команд разными процессорами

# Texas Instruments DaVinci

Программирование. Hello, world!

## Раздельные программы для ARM и DSP

```
//Simple HelloWorld program - DSP part
void main(int argc, char *argv[])
{
    printf("DaVinci Rulezzz!!!\n");
    fflush(stdout);
    return;
}
```

```
//Simple HelloWorld program - ARM part
...
PROC_Setup();
PROC_Attach(ID_PROCESSOR, NULL);
PROC_Load(ID_PROCESSOR, "Helloworld_dsp_part.out", NUM_ARGS, NULL);
PROC_Start(ID_PROCESSOR);
...
```





# Содержание

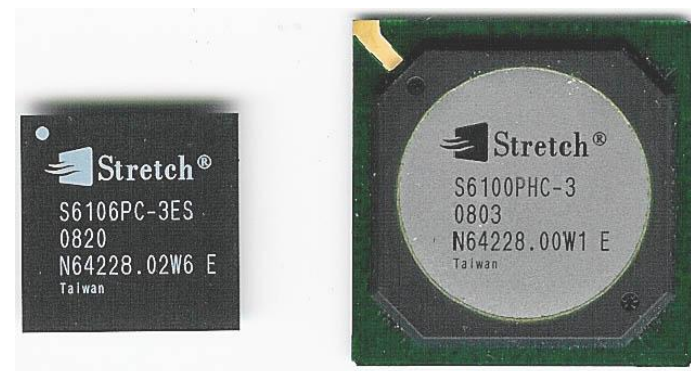
---

- Оптимизации PNX
- Texas Instruments DaVinci
- Stretch
  - Введение
  - Устройство
  - Программирование
- NVIDIA Tegra
- ARM11
- Сравнение

# Stretch S6000

## Введение

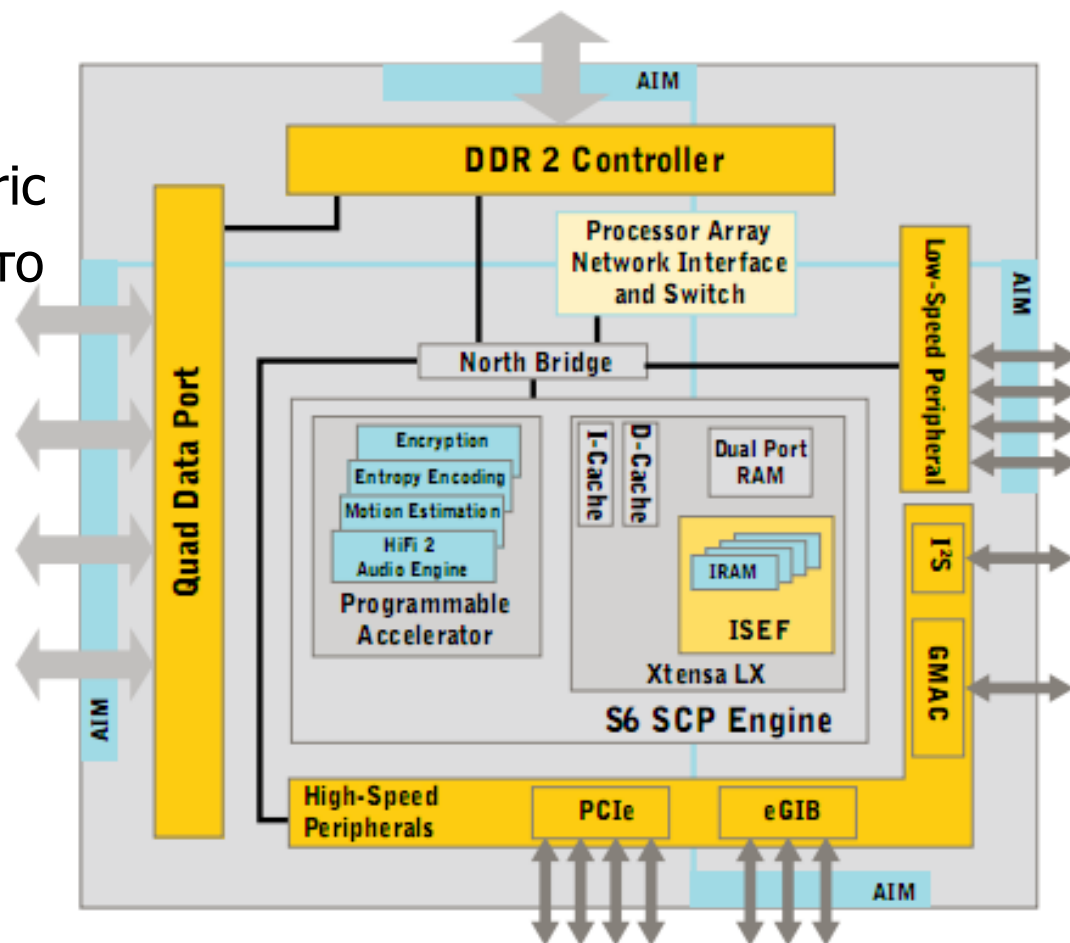
- Область применения – обработка видео
- Конфигурируемый процессор
- Возможность кластеризации
- Кодирование в реальном времени H.264 1xHD или 4xSD
- Ориентация на параллельные вычисления
- Цена – от 25\$



# Stretch S6000

Устройство

- VLIW
- Instruction Set Extension Fabric
- Аппаратная реализация часто встречающихся функций
- Оптимизирован для H.264
- 64 KB RAM
- 4096 ALU
- 32 128-битных регистра
- Изменение ISEF за 27  $\mu$ S
- Ввод-вывод до 2.4 GB/S
- 167-345 MHz



# Stretch S6000

## Программирование

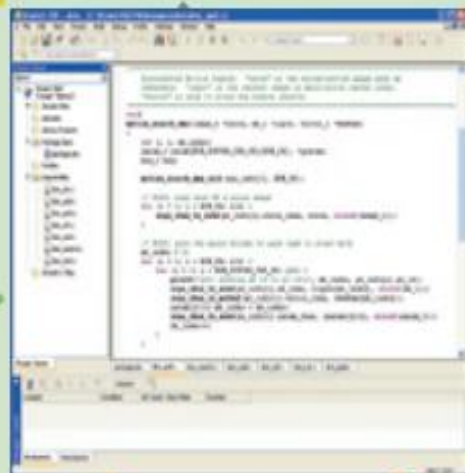
- C/C++
- Stretch C
- Assembler

### Software View

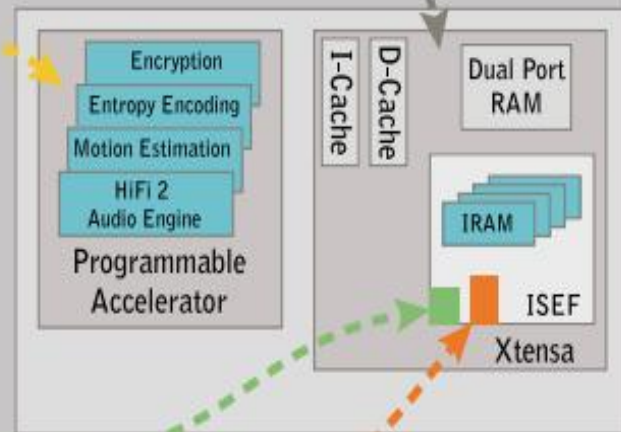
Annotated C/C++

```

main( ) {
    .....
}
cabac( )
    .....
}
kernel1(x,y,z)
    .....
}
kernel2( )
    .....
}
kernel1(■■■■) {
    .....
}
kernel2(■■■■) {
    .....
}
    
```



### Hardware View





# Содержание

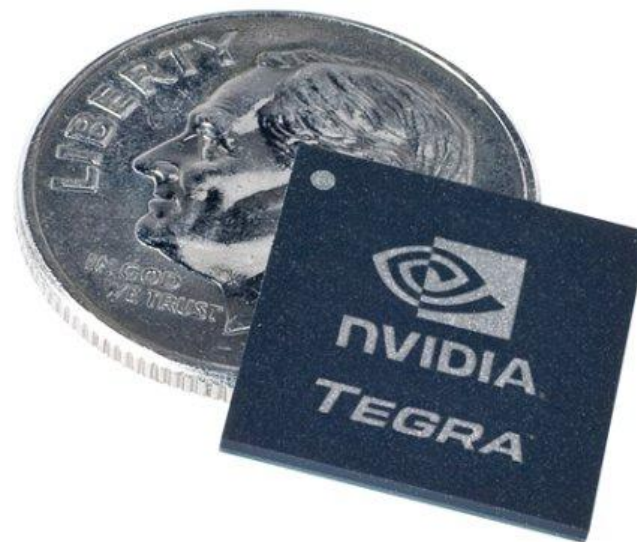
---

- Оптимизации PNX
- Texas Instruments DaVinci
- Stretch
- NVIDIA Tegra
- ARM11
- Сравнение

# NVIDIA Tegra

## Введение

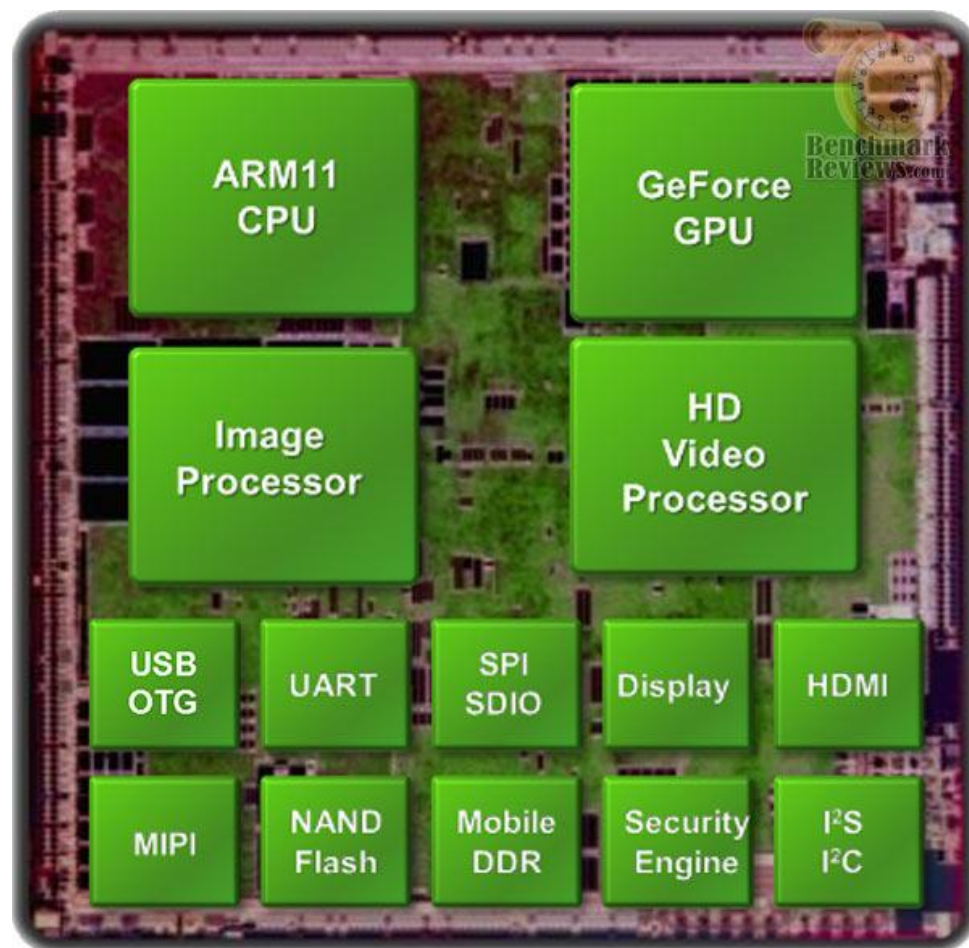
- Анонс – 2 июня 2008
- Первое коммерческое применение – сентябрь 2009 (Microsoft Zune HD)
- Область применения – мобильные устройства, GPS, смартфоны
- Ядро – ARM11, 600-900 MHz



# NVIDIA Tegra

Устройство NVIDIA Tegra APX 2500

- Ядро – ARM11, 600 MHz
- Графический сопроцессор ULP GeForce
- Выход на LCD до 854×480
- Поддержка камеры до 12 МП
- OpenGL ES 2.0
- Direct3D Mobile
- Декодирование H264 – 720p, 30FPS





# Содержание

---

- Оптимизации PNX
- Texas Instruments DaVinci
- Stretch
- NVIDIA Tegra
- ARM11
  - Введение
  - Устройство
  - Примеры команд
- Сравнение

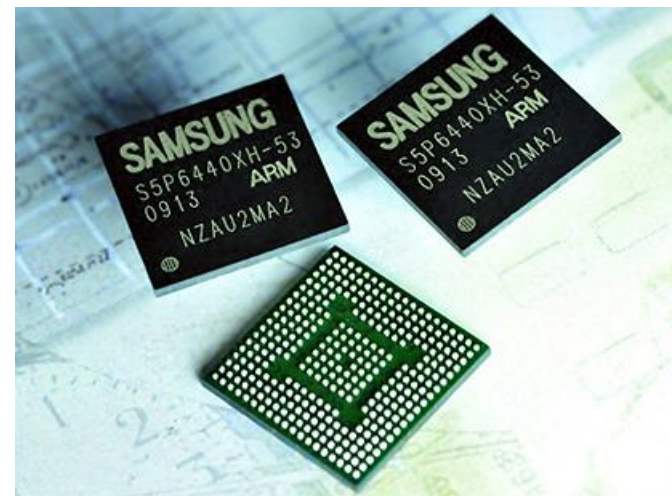


# ARM11

## Введение

- Архитектура – RISC
- Область применения –  
мобильные устройства,  
встроенные системы
- Частота – 300-700 MHz
- Потребление - 0.6мВт/МГц
- Набор команд для DSP
- Эффективное выполнение JAVA-байткода
- Этот процессор используется в Apple iPhone!

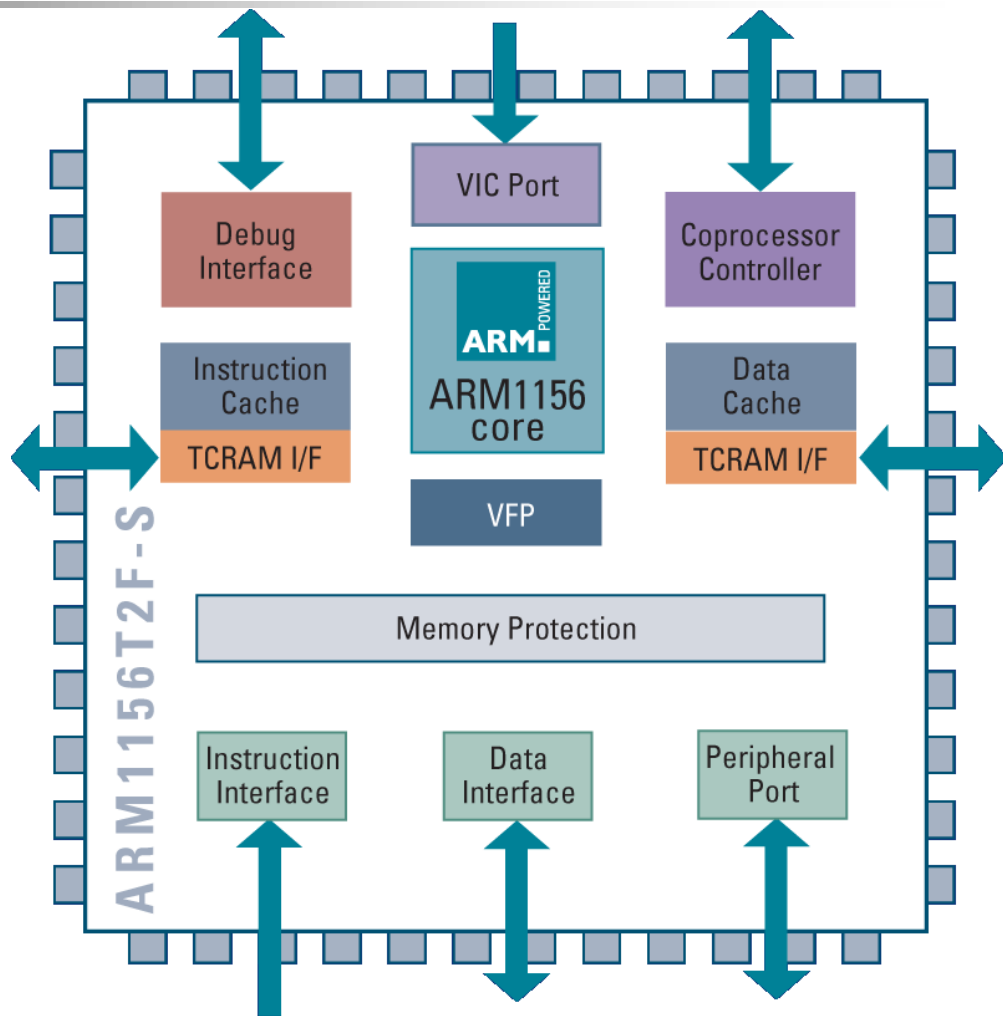
ARM



# ARM11

## Устройство

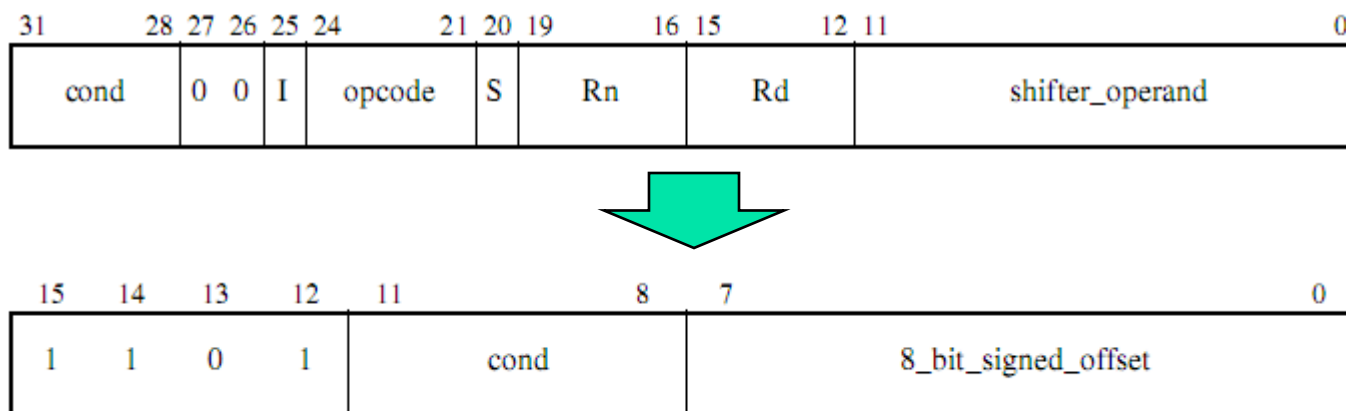
- Технология – 90nm
- 32/16-битная архитектура
- Набор инструкций Thumb-2
- Набор SIMD-инструкций
- Управляемый кэш
- Расширяемость за счёт сопроцессоров
- Global Branch Prediction Unit
- Аппарат защиты памяти
- Система отладки CoreSight™
- Операции с фиксированной и плавающей точкой



# ARM11

## Примеры инструкций

- SIMD-инструкции
  - USAD8
  - SUB16
- Thumb-инструкции



Выигрыш ~30% по скорости и компактности кода

# ARM11

## Примеры инструкций

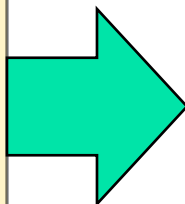
---

- Инструкции управления кэшем
  - PLD
- Инструкции взаимодействия с сопроцессорами
  - MCR/MRC
  - LDC
- Инструкции управления GBPU
  - PrefetchFlush

# ARM11

## Условное выполнение команд

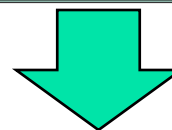
```
//исходный код на C
int gcd(int a, int b)
{
    while (a != b)
    {
        if (a > b)
            a = a - b;
        else
            b = b - a;
    }
    return a;
}
```



```
//«Прямая» реализация на ARM
gcd    CMP    r0, r1
        BEQ    end
        BLT    less
        SUB    r0, r0, r1
        B      gcd

less   SUB    r1, r1, r0
        B      gcd

end
```



```
//«Умная» реализация на ARM
gcd
        CMP    r0, r1
        SUBGT  r0, r0, r1
        SUBLE  r1, r1, r0
        BNE   gcd
```

Реализация	Циклов на итерацию	
	Худший случай	Лучший случай
«Прямая»	17	11
«Умная»	10	10



# Содержание

---

- Оптимизации PNX
- Texas Instruments DaVinci
- Stretch
- NVIDIA Tegra
- ARM11
- Сравнение

# Сравнение

SoC	Назначение	Область применения	Сложность программирования	Мощность	Цена
PNX	DSP	Видеонаблюдение, обработка звука	Низкая	1-4 W	30-35 \$/чип 3000 \$/DevKit
DaVinci	DSP, 3D-графика, CPU	Встроенные системы, видеонаблюдение	Средняя	0.5-2 W	10-90 \$/чип 3-10 тыс.\$/DevKit
ARM11	CPU	Мобильные устройства, встроенные системы	Низкая	0.2-1.2 W	10-30 \$/чип 1000 \$/DevKit
Tegra	Обработка видео, 3D-графика, Функции CPU	Мобильные устройства	?	?	?
Scratch	Обработка видео	Встроенные системы	Выше среднего	0.7-1.5 W	25-35 \$/чип 3000 \$/DevKit

# Сравнение

SoC	Преимущества	Недостатки
PNX	Хорошая документация, простота «первого шага», невысокая цена	Узкий модельный ряд, низкое соотношение производительность/потребляемая мощность
DaVinci	Широкая линейка продуктов, высокая производительность для широкого круга задач, аппаратная реализация часто встречающихся функций, активное сообщество разработчиков, возможна работа полноценной ОС	Высокая цена как на чипы, так и на средства разработки
ARM11	Эффективен на «нераспараллеливаемых» задачах, возможна работа полноценной ОС, расширяемость за счёт сопроцессоров	Большое количество внешних элементов
Tegra	Объединение в одном корпусе CPU и GPU, активное «продвижение» производителем	[временно?] Отсутствие в свободной продаже средств разработки, недостаток информации
Scratch	Отличная производительность на «хорошо распараллеливаемых» задачах, характерных для обработки видео	Сложность эффективного программирования



# Список литературы

- Оптимизация PNX
  - TriMedia optimization guide, TCS5.1, 2006
  - TriMedia CookBook, TCS5.1, 2006
  - Nexperia PNX100x optimization slideshow, NDK 6.1, 2009
- NVIDIA Tegra
  - NVIDIA Tegra серии APX, [http://www.nvidia.ru/object/product\\_tegra\\_apx\\_ru.html](http://www.nvidia.ru/object/product_tegra_apx_ru.html), 2009
  - NVIDIA Makes the Future, <http://cnn.com>, 2009
- ARM
  - ARM Architecture reference manual, <http://arm.com>, 2008
  - ARM DSP-Enhanced Extensions, <http://arm.com>, 2005
  - ARM SoC Architecture, Lung Hao-Chang, 2006
  - ARM926EJ-S™ Technical Reference Manual, <http://arm.com>, 2008
- Stretch
  - Stretch Goals, FPGA and Programmable Logic Journal, <http://fpgajournal.com>, 02.08.2005
  - S6000 Family, <http://stretchinc.com>, 2009
  - S6 Architecture Overview, <http://stretchinc.com>, 2009
  - Stretch IDE Development tool, <http://stretchinc.com>, 2009

# Список литературы

- DaVinci
  - S-PBGA-N529 Package description, <http://ti.com>, 2009
  - TMS320DM644 6/3 Power Consumption Summary, <http://ti.com>, February 2008
  - DaVinci™ Technology Overview , <http://ti.com>, September 2008
  - Using the DSP in the Dual-Core DaVinci as a Graphics Render Engine, <http://ti.com>, March 2007
  - TMS320DM644x™ Processors–Video Benchmarks, <http://ti.com>, 2006
  - TMS320DM644x Digital Media Processors, <http://ti.com>, 2007
  - HD Video Surveillance IP Camera Reference Designs , <http://ti.com>, 2007
  - TMS320C6000 CPU and Instruction Set Reference Guide, <http://ti.com>, 2007
  - TMS320C64x/C64x+ DSP CPU and Instruction Set Reference Guide, <http://ti.com>, October 2008
  - TMS320DM6446 DVEVM v2.0 Getting Started Guide , <http://ti.com>, December 2008
  - TMS320DM646x DMSoC ARM Subsystem Reference Guide, <http://ti.com>, September 2009
  - DaVinci™-Based Products: TMS320DM355 Processors, <http://ti.com>, 2008
  - Programming Details of Codec Engine for DaVinci™ Technology , <http://ti.com>, 2006
  - TMS320DM6446 Digital Media System-on-Chip Silicon Revisions 2.1, 1.3, 1.2, and 1.1 Silicon Errata , <http://ti.com>, September 2009
  - Digital Video Using DaVinci SoC, <http://ti.com>, 2007
  - DaVinci™ Technology Background and Specifications , <http://ti.com>, 2007
  - TMS320DM6446 Digital Media System-on-Chip , <http://ti.com>, 2007



# Вопросы

---

