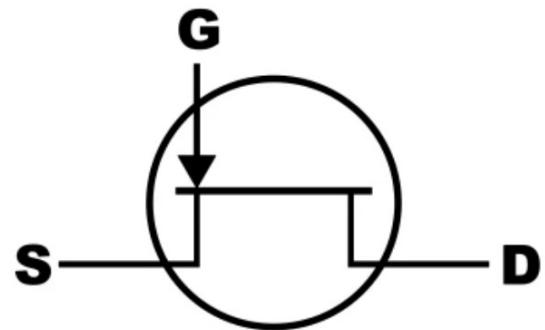


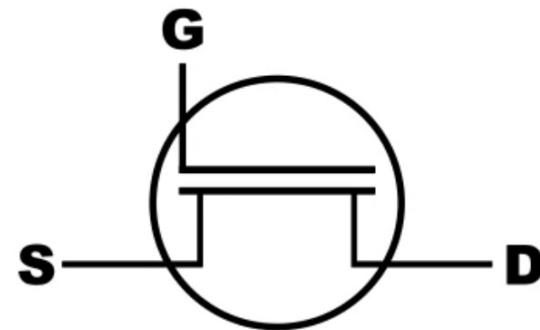
# Sisteme Încorporate

Cursul 4  
**Consumul de energie în Embedded (2)**

Facultatea de Automatică și Calculatoare  
Universitatea Politehnica București



**JFET**



**MOSFET**



**BOBA FETT**

## Chestiuni generale

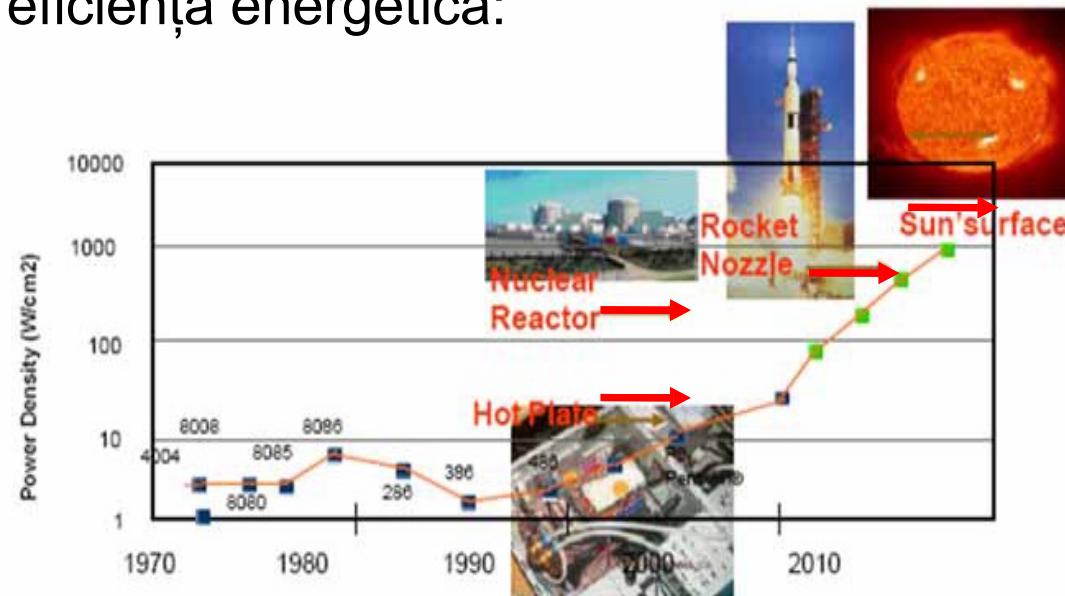
Putere vs. Energie

Tehnici de bază

- Paralelism
- VLIW (paralelism și overhead redus)
- Dynamic Voltage Scaling
- Dynamic Power Management

# Consumul de energie și putere

De ce avem nevoie de eficiență energetică:



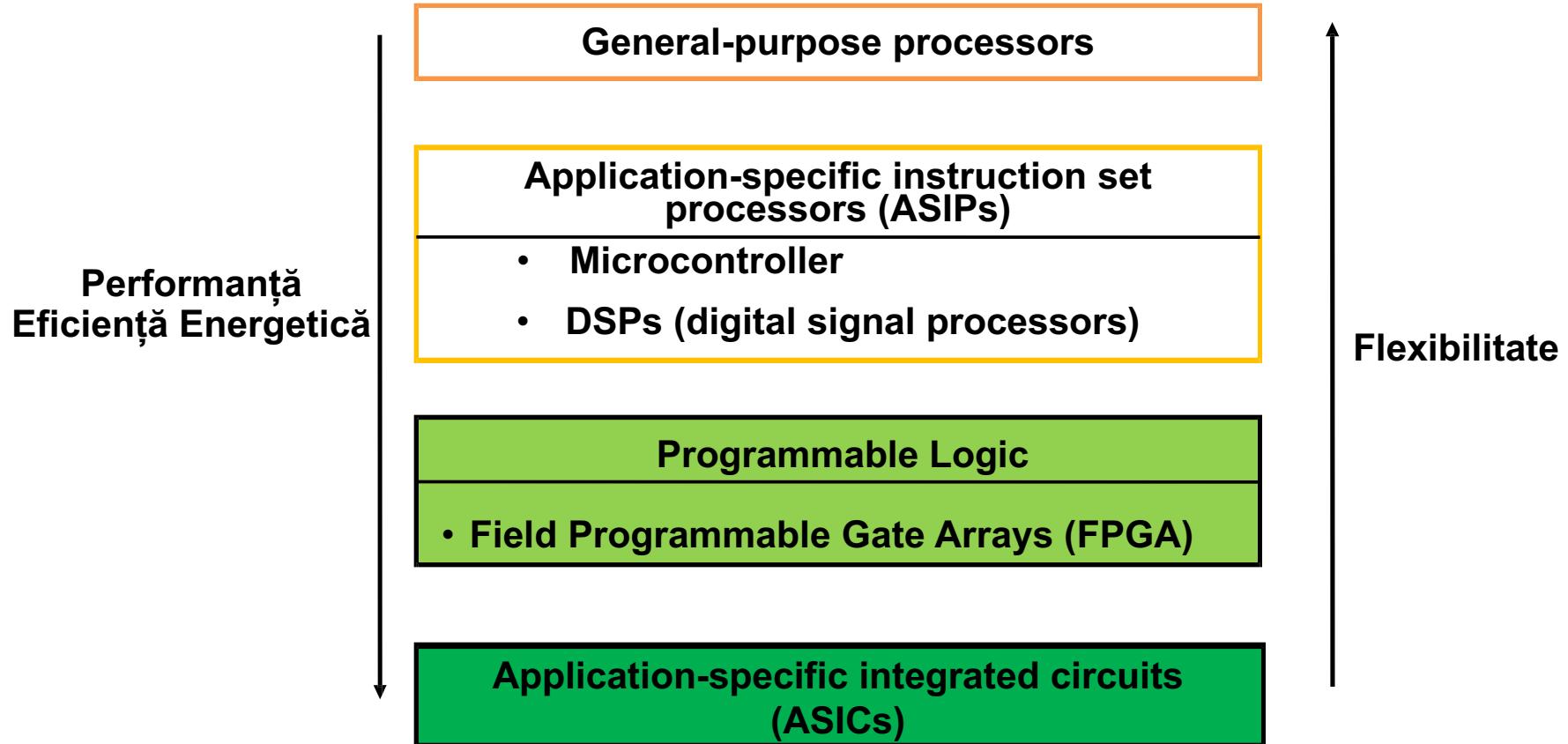
***„Power is considered as the most important constraint in embedded systems”***

[in: L. Eggeman (ed): Embedded Systems Roadmap 2002, STW]

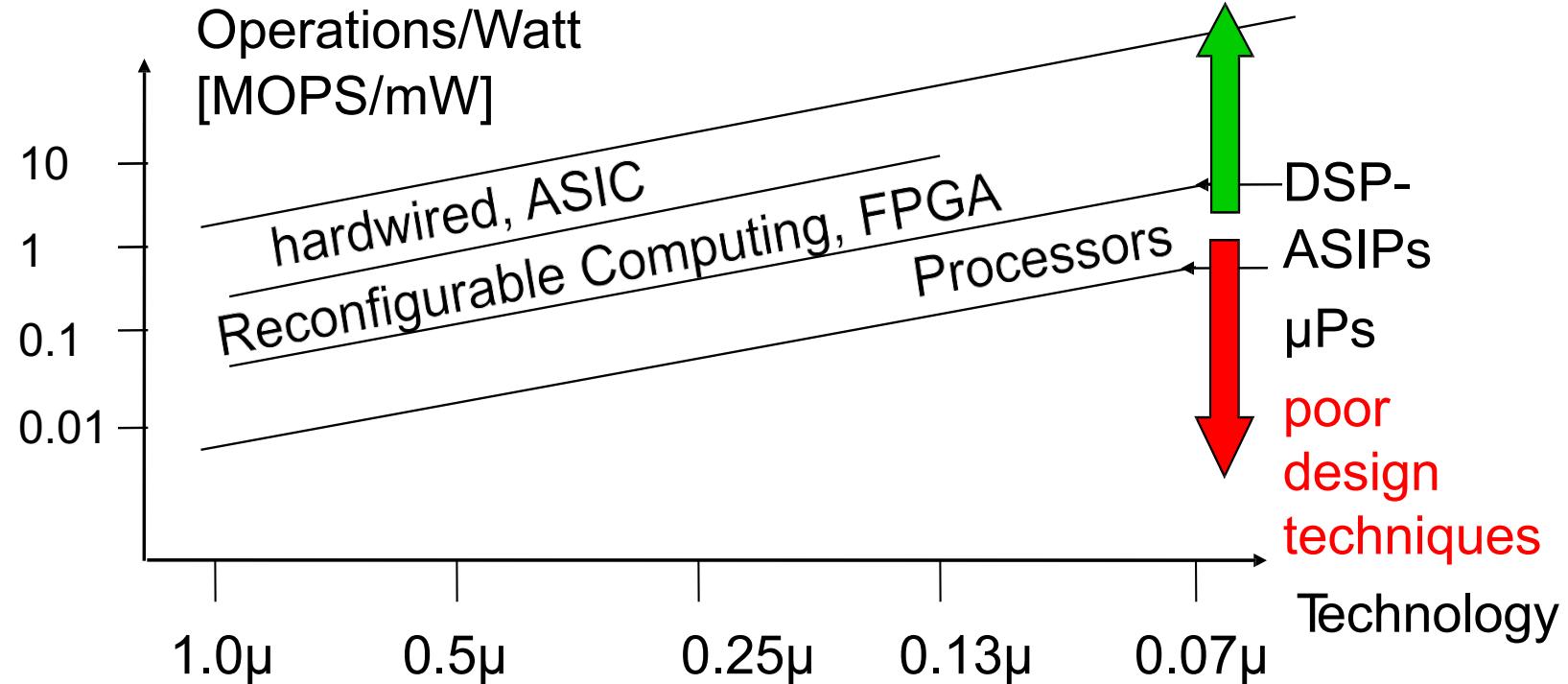
***“Power demands are increasing rapidly, yet battery capacity cannot keep up”.***

[in Ditzel et al.: Power-Aware Architecting for data-dominated applications, 2007, Springer]

# Alternative de implementare



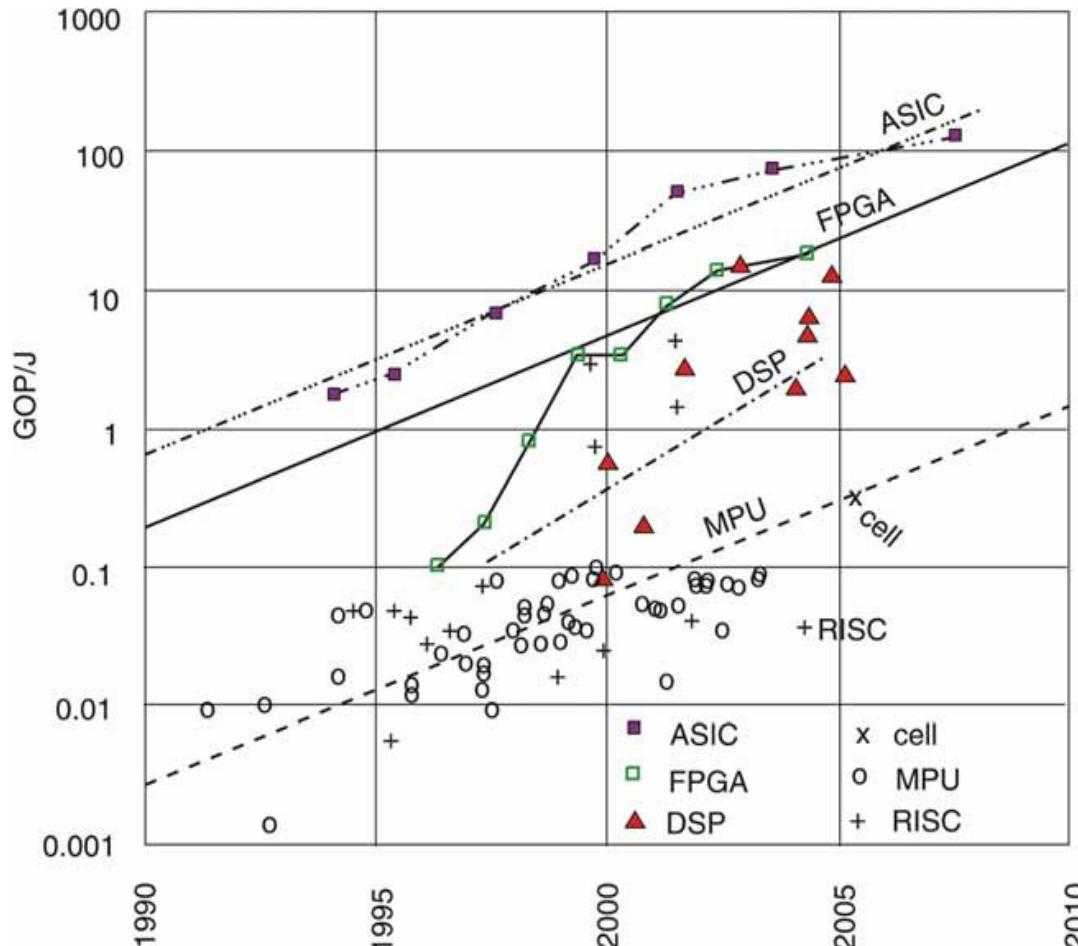
# Conflictul putere/flexibilitate



Este necesară **optimizarea HW și SW**, folosirea arhitecturilor eterogene și de tehnici **specializate de design**.

[H. de Man, Keynote,  
DATE'02;  
T. Claasen, ISSCC99]

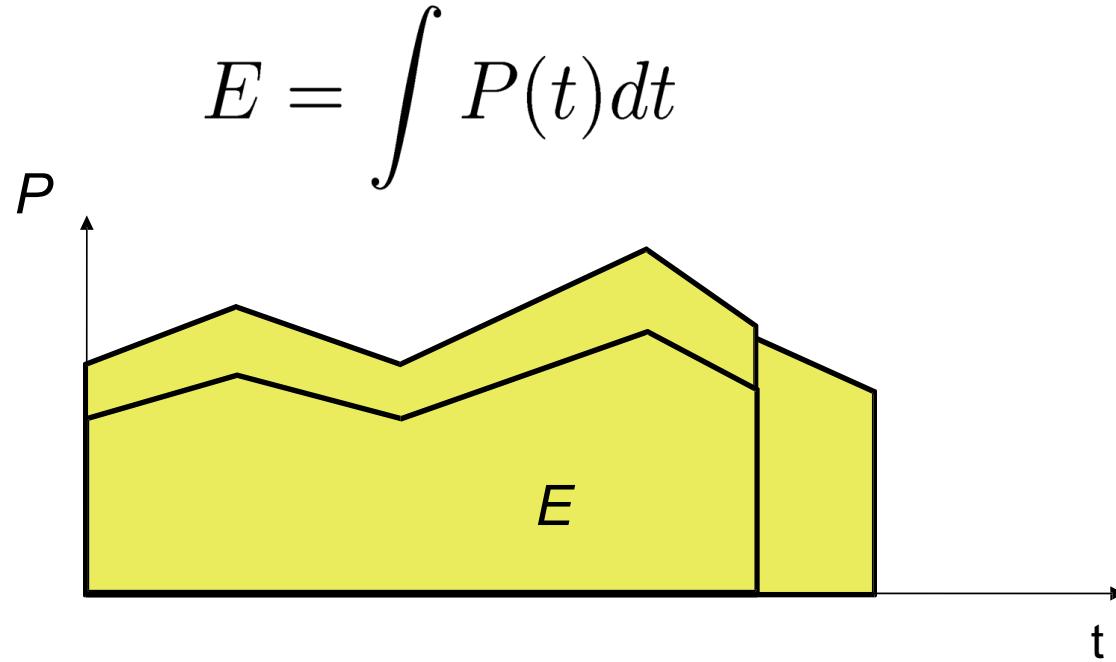
# Eficiență Energetică



© Hugo De Man,  
IMEC, Philips, 2007

- ▶ Chestiuni generale
- ▶ ***Putere vs. Energie***
- ▶ Tehnici de bază
  - Paralelism
  - VLIW (paralelism și overhead redus)
  - Dynamic Voltage Scaling
  - Dynamic Power Management

# Puterea și Energia sunt interdependente

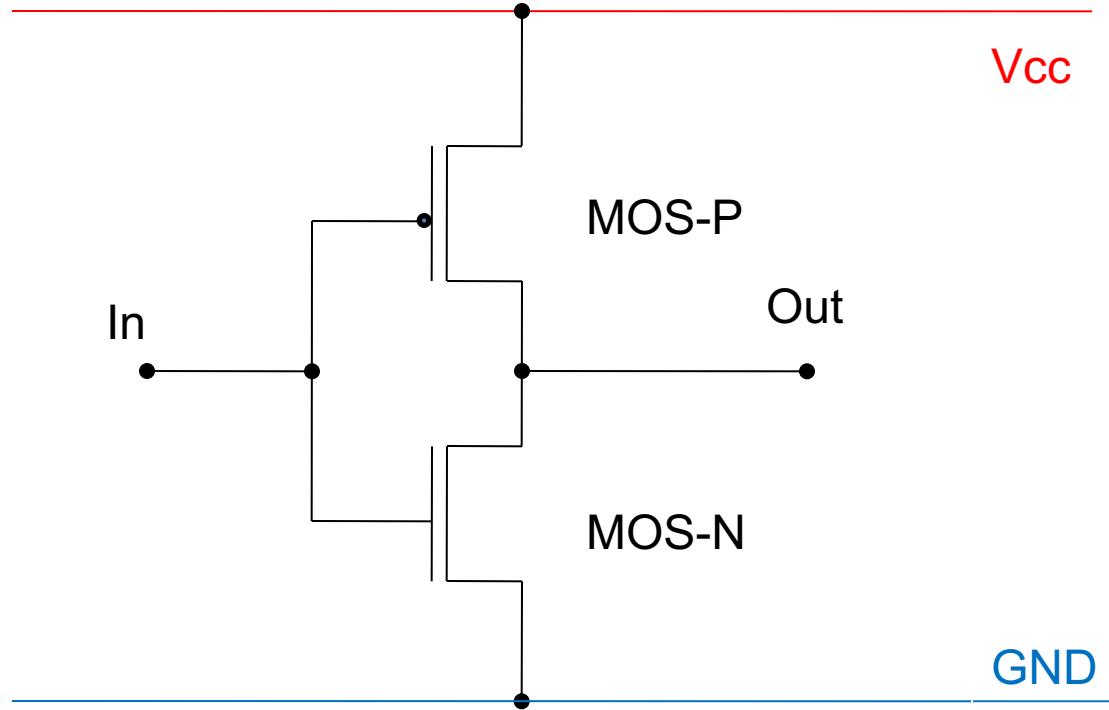


În majoritatea cazurilor, o execuție mai rapidă înseamnă și consum mai mic de energie, dar exact opusul poate să se întâmple în momentul în care puterea trebuie mărită pentru a permite execuția rapidă.

# Low Power vs. Low Energy

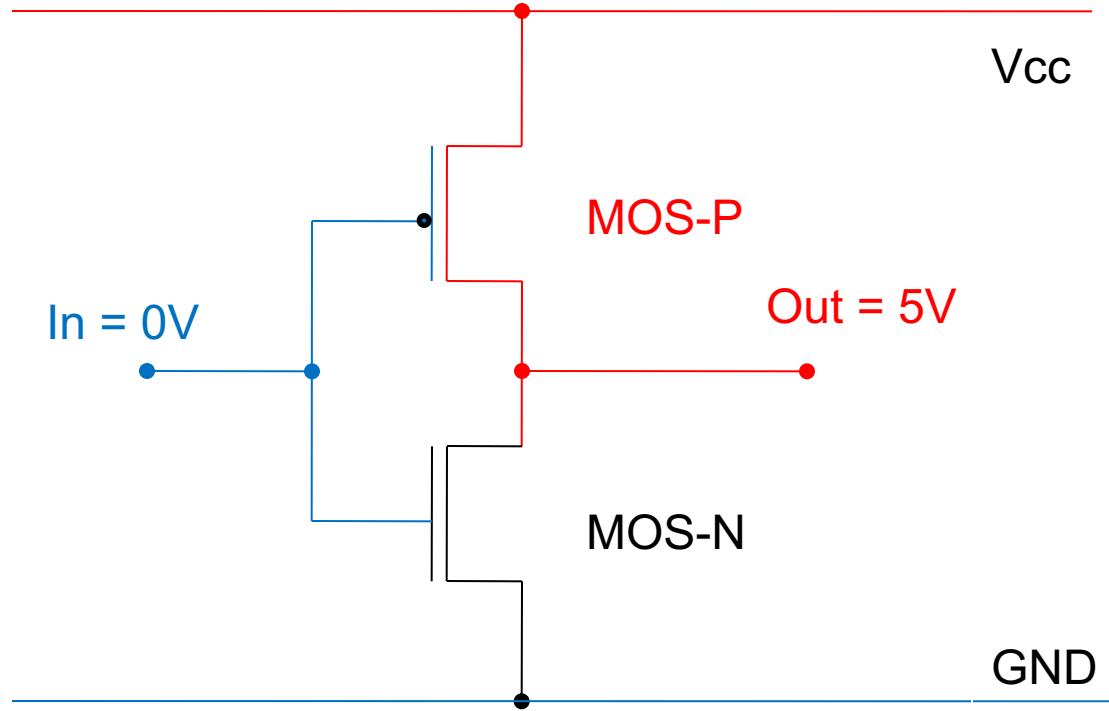
- ▶ Minimizarea **consumului de putere** este importantă pentru:
  - proiectarea sursei de alimentare
  - proiectarea stabilizatoarelor de tensiune
  - dimensiunile conexiunilor și traseelor de alimentare
  - răcire (disipare eficientă a căldurii)
    - cost ridicat
    - spațiu limitat
- ▶ Minimizarea **consumului de energie** este importantă pentru:
  - disponibilitate redusă a energiei (sisteme mobile)
  - capacitatea limitată a bateriilor (crește prea lent)
  - costurile mari ale energiei (panouri solare, în spațiu)
  - timp de viață mărit, temperatură de operare scăzută

# Exemplu: Inversorul CMOS



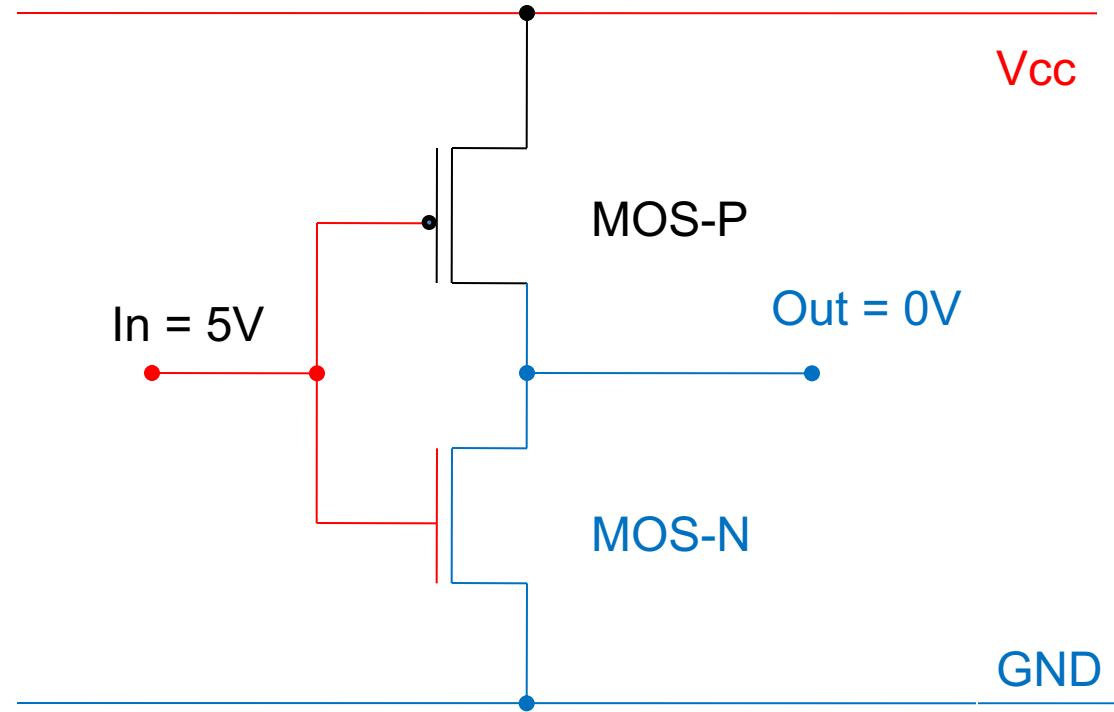
- Cea mai simplă poartă logică – doar două tranzistoare
- Funcționare complementară (MOS-N în conjuncție cu MOS-P)

# Exemplu: Inversorul CMOS



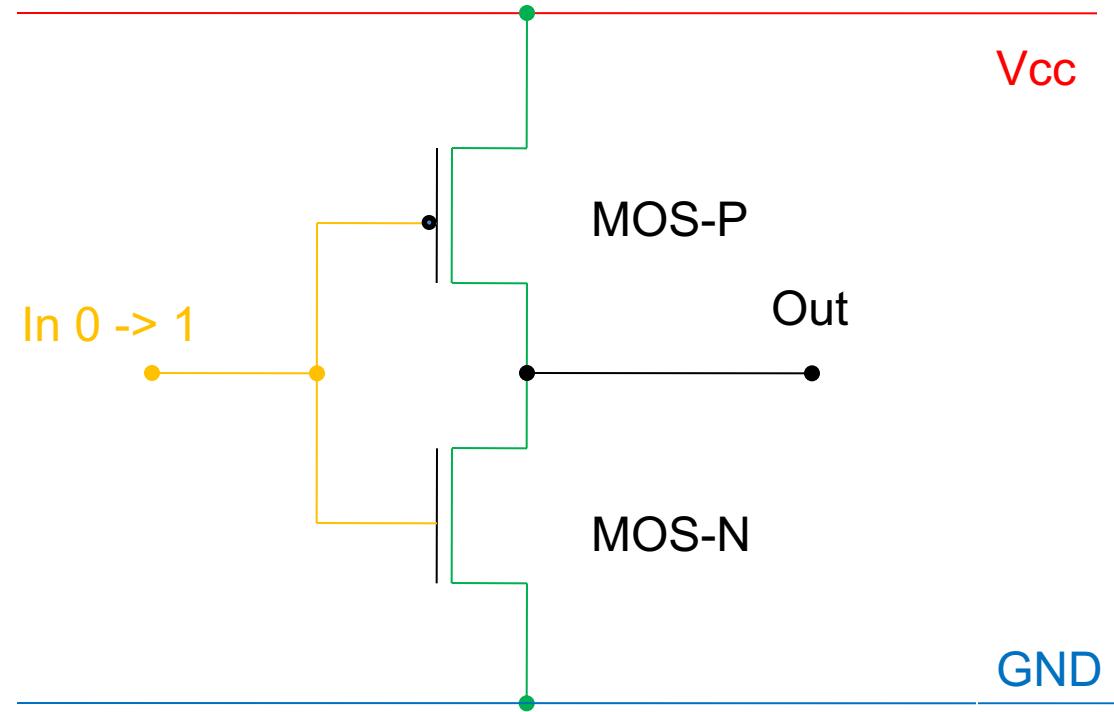
- Input = 0V -> MOS-P conduce, MOS-N blocat -> Out = 5V

# Exemplu: Inversorul CMOS



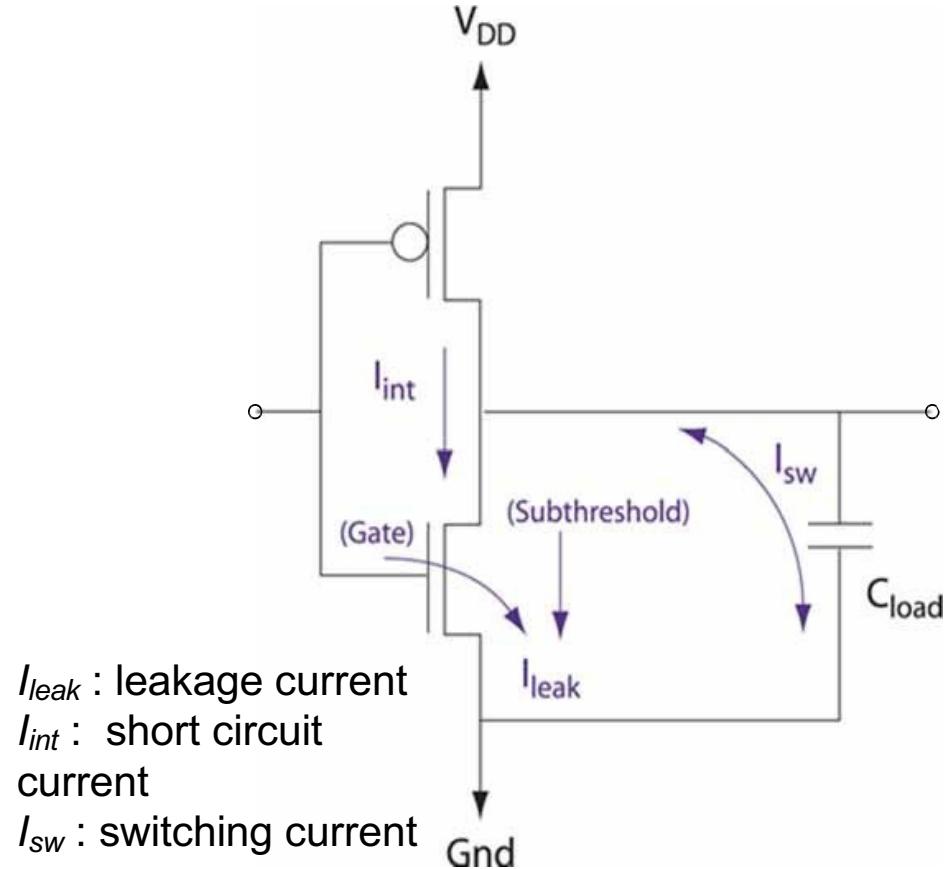
- Input = 5V  $\rightarrow$  MOS-N conduce, MOS-P blocat  $\rightarrow$  Out = 0V

# Exemplu: Inversorul CMOS

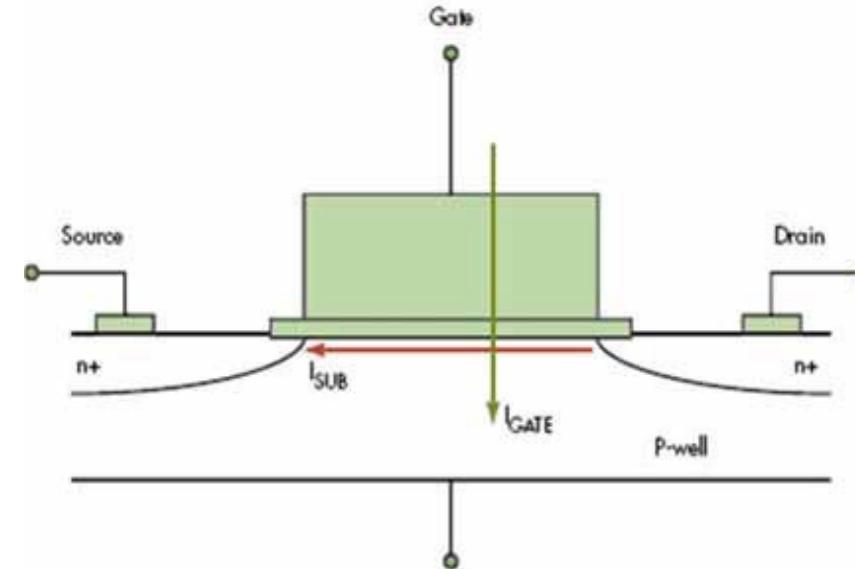


- Ce se întâmplă în regim tranzitoriu? (când intrarea comută)
  - Pentru o scurtă perioadă de timp ( $\sim nS$ ) amândouă tranzistoarele sunt deschise -> scurt între  $V_{cc}$  și  $GND$  -> consum de energie

# Consumul de putere al unei porți CMOS



Sub-threshold and gate-oxide leakage



# Dynamic Voltage Scaling (DVS)

**Consumul de putere CMOS  
(fără leakage):**

$$P \sim \alpha C_L V_{dd}^2 f$$

$V_{dd}$  : supply voltage

$\alpha$  : switching activity

$C_L$  : load capacity

$f$  : clock frequency

**Întârzierea unui circuit  
CMOS**

$$\tau \sim C_L \frac{V_{dd}}{(V_{dd} - V_T)^2}$$

$V_{dd}$  : supply voltage

$V_T$  : threshold  
voltage

$$V_T \ll V_{dd}$$

Scăderea  $V_{dd}$  reduce  $P$  quadratic ( $f$  constant).  
Gate delay crește reciproc.  
Frecvența maximă  $f_{\max}$  scade liniar.

# Puterea disipată în CMOS

$$P = \frac{1}{2} A C V^2 f + \tau A V I_{short} f + V I_{leak}$$

$P$  = putere totală

$V$  = tensiunea de alimentare

$f$  = frecvența de ceas

$C$  = capacitatea liniilor de ieșire

$A$  = activitate (tranzitii logice pe ciclu de ceas)

$I_{leak}$  = curent de mers în gol       $I_{short}$  = curent de scurt-circuit

$\tau$  = durata curentului de scurt-circuit

# Măsurarea puterii disipate în CMOS

$$P = \frac{1}{2} ACV^2 f + \tau A VI_{short} f + VI_{leak}$$

Puterea de comutație

Puterea de scurt-circuit

Puterea de mers în gol

Putere dinamică

Putere statică

# Puterea dinamică

- Puterea de comutație
  - Puterea dinamică cauzată de încărcarea și descărcarea sarcinilor capacitive de la ieșirea fiecărei porti logice
    - Este “vinovată” pentru majoritatea puterii disipate într-un chip
    - Factori de influență
      - Tensiunea de alimentare (V)
      - Frecvența de ceas (f)
      - Activitatea (A): unele porti logice nu comută la fiecare ciclu
- Puterea de scurt-circuit
  - Putere dinamică datorată existenței curentului de scurt-circuit  $I_{short}$  care se stabilește un timp  $\tau$  între alimentare și masă în momentul în care intrarea comută dintr-o stare în alta și ambele tranzistoare sunt deschise.

# Puterea Statică

- Leakage current. Este predominant când circuitul este inactiv
  - Există un consum deoarece tranzistoarele nu au rezistență infinită atunci când sunt închise
- Diode leakage (neglijabil)
  - Sursa (și drena) formează o diodă cu substratul
  - În anumite condiții dioda poate fi polarizată, determinând apariția unui curent rezidual.

# Consumul de putere al procesoarelor CMOS

## ► Principalele surse:

### ■ Puterea dinamică

- Încărcarea și descărcarea condensatoarelor parazite

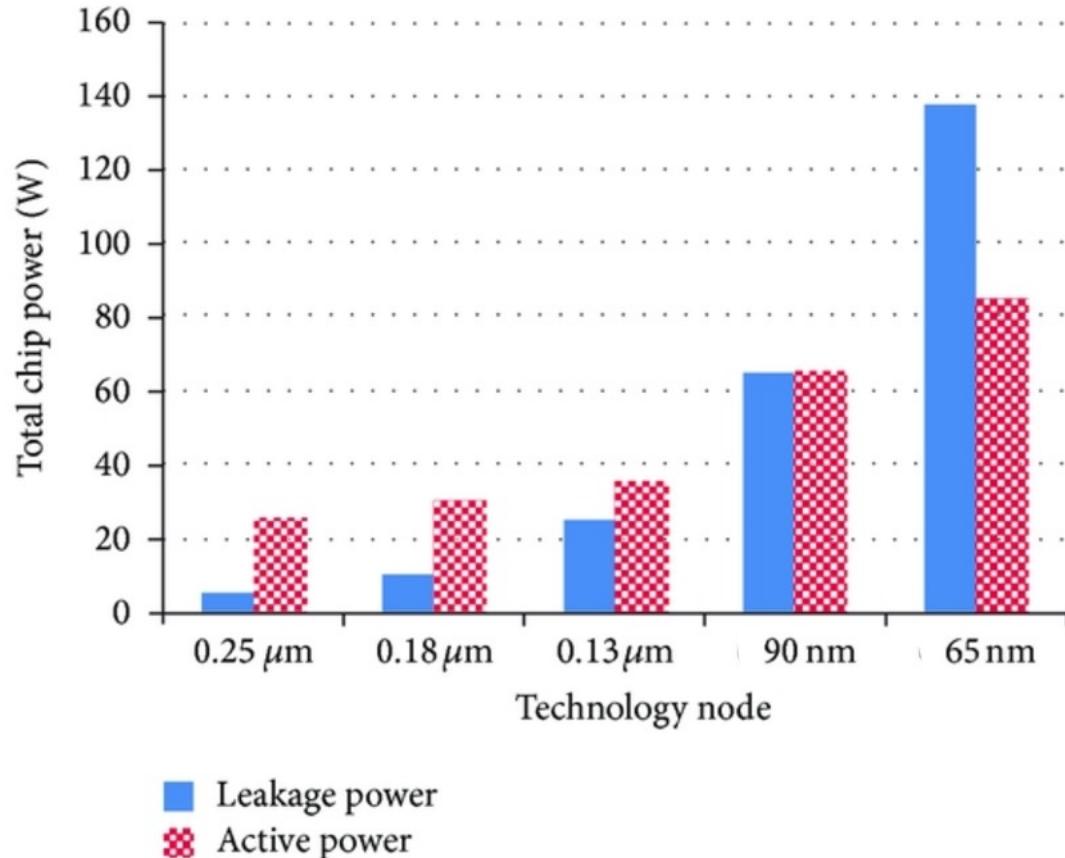
### ■ Puterea de scurt-circuit

- Scurt-circuit între Vcc și GND la comutare

### ■ Leakage

- Diode și tranzistoare imperfecte
- Devine unul din factorii majori

odată cu micșorarea dimensiunilor tranzistoarelor



# Optimizare potențială: DVS

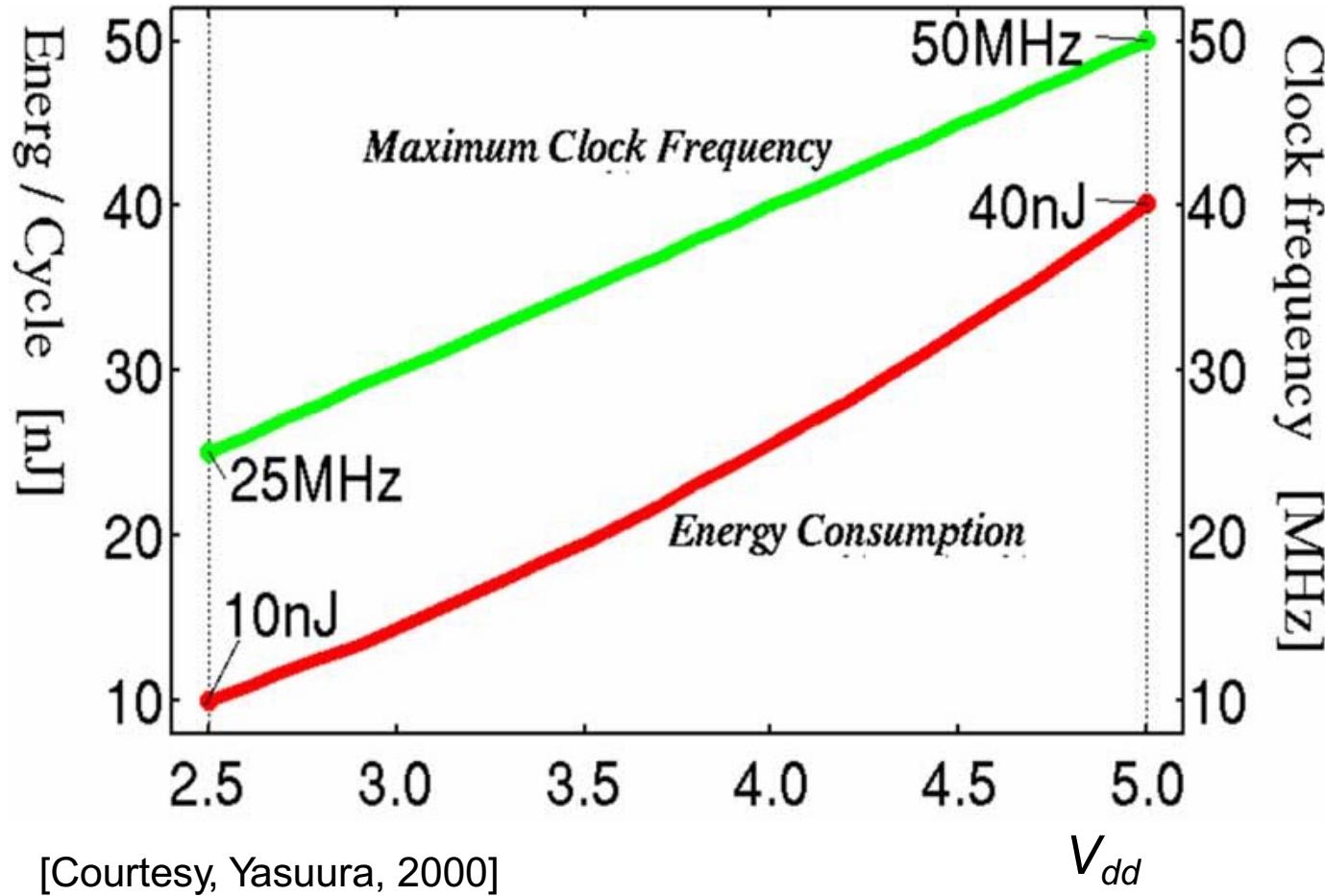
$$P \sim \alpha C_L V_{dd}^2 f$$

$$E \sim \alpha C_L V_{dd}^2 f t = \alpha C_L V_{dd}^2 (\#cycles)$$

Reducerea consumului de energie pentru un task dat:

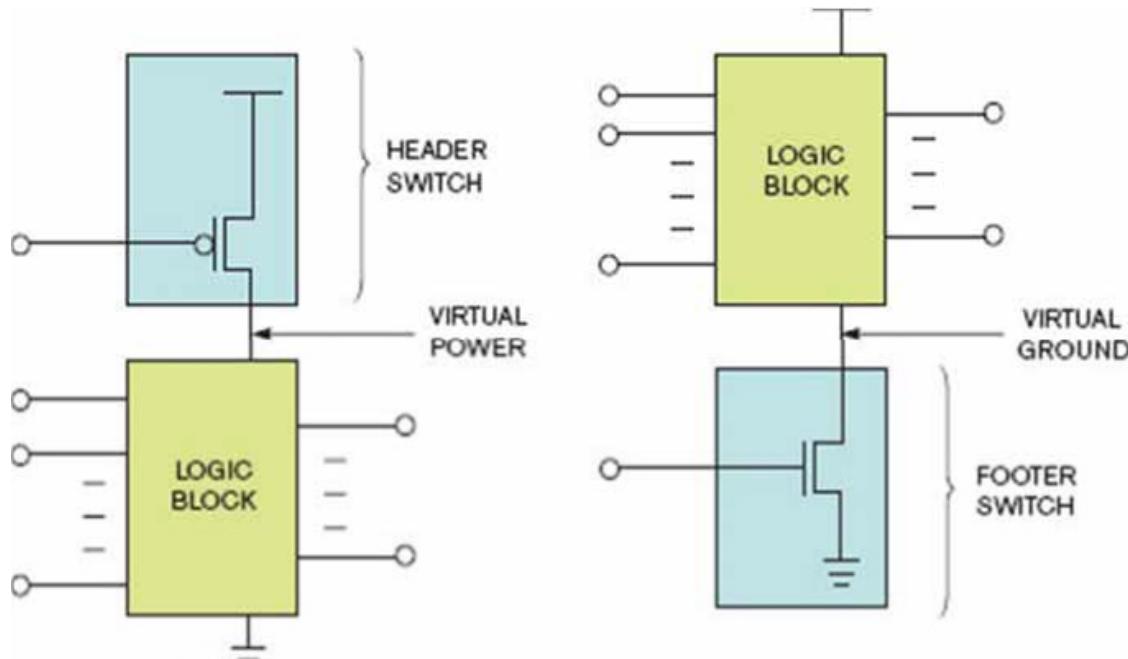
- Reducerea tensiunii de alimentare  $V_{dd}$
- Reducerea activității  $\alpha$
- Reducerea capacitatei din sarcină  $C_L$
- Reducerea numărului de cicli     $\#cycles$

# Exemplu: Voltage Scaling



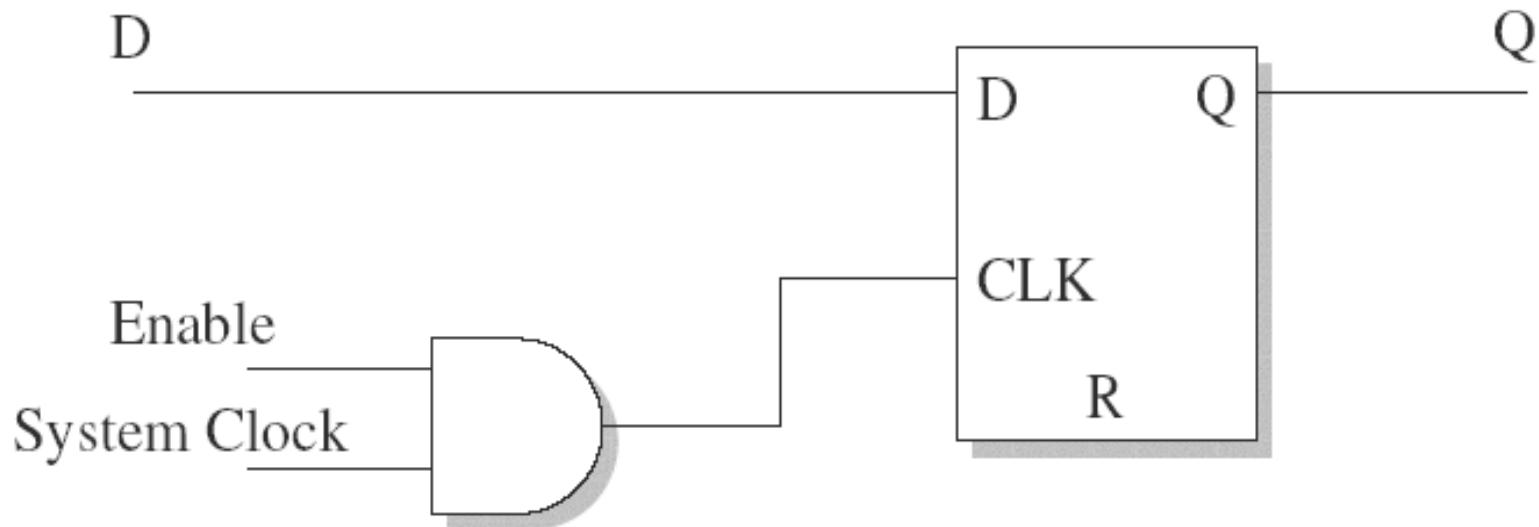
# Power Supply Gating

- ▶ Power gating este una dintre cele mai eficiente metode de a minimiza consumul static de putere (leakage)
  - Taie alimentarea unităților/componentelor inactive
  - Reduce leakage-ul



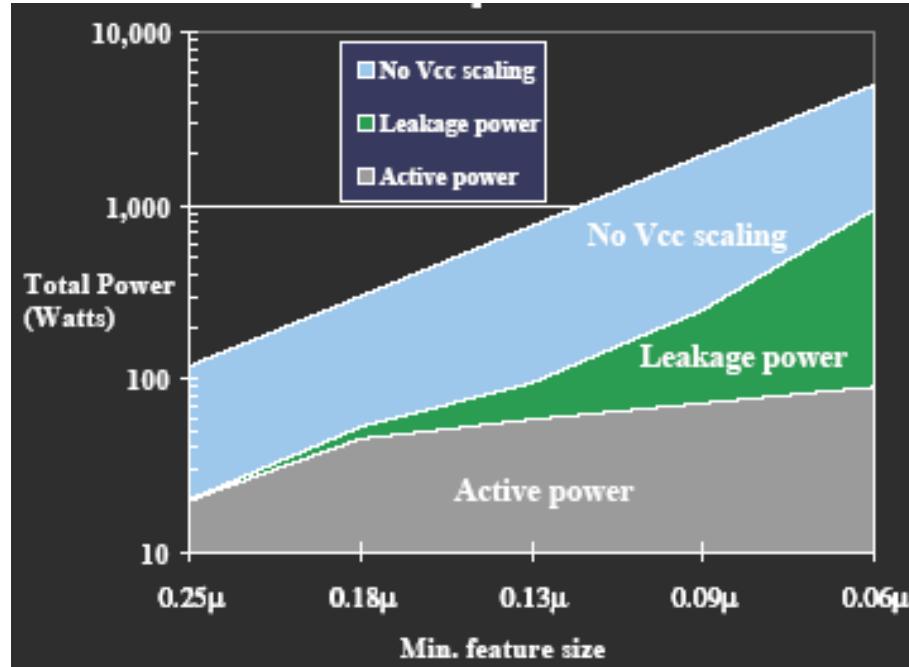
# Clock gating

Deselectează unitățile logice atunci când nu sunt folosite de sistem



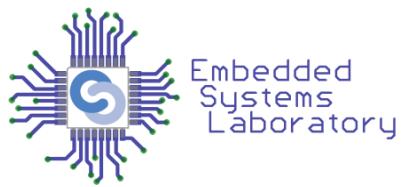
Care factor din formula puterii este minimizat?

# Disiparea Puterii



- Puterea activă este factorul cel mai important în ziua de azi
- Puterea de mers în gol va deveni importantă odată cu mărirea integrării
- Puterea de mers în gol crește cu temperatura

# Strategii de reducere a consumului



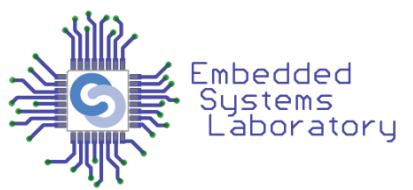
- Reducerea frecvenței de ceas (f)
  - Scade puterea medie dar mărește timpul de execuție -> consumul de energie rămâne constant
  - Metrică mai bună pentru un procesor low-power: MIPS/W  $\equiv$  million instructions per sec per watt
- Reducerea tensiunii de alimentare (V)
  - Puterea de comutație este proporțională cu  $V^2$
  - O scădere a lui V la  $\frac{1}{2}V \rightarrow$  puterea scade  $\frac{1}{4}$  din puterea inițială
  - De ce nu merge la nesfârșit aşa?
- Reducerea activității (A)
  - Dezactivarea unor blocuri funcționale atunci când nu sunt active
- Reducerea curenților reziduali
  - Dezactivarea alimentării anumitor zone de circuit

# Reducerea lui V → Reducerea lui f

$$f_{\max} \sim \frac{(V - V_{threshold})^2}{V}$$

- Frecvența maximă de ceas este direct proporțională cu V
- Reducerea puterii cu  $\frac{1}{4}$  reduce frecvența cu  $\frac{1}{2}$  -> pierderi de performanță -> consum redus
- Implicație indirectă: Paralelismul în procesare este o strategie eficientă de a reduce puterea fără pierderi de performanță

# Reducerea lui V $\rightarrow$ Reducerea lui $V_{threshold}$

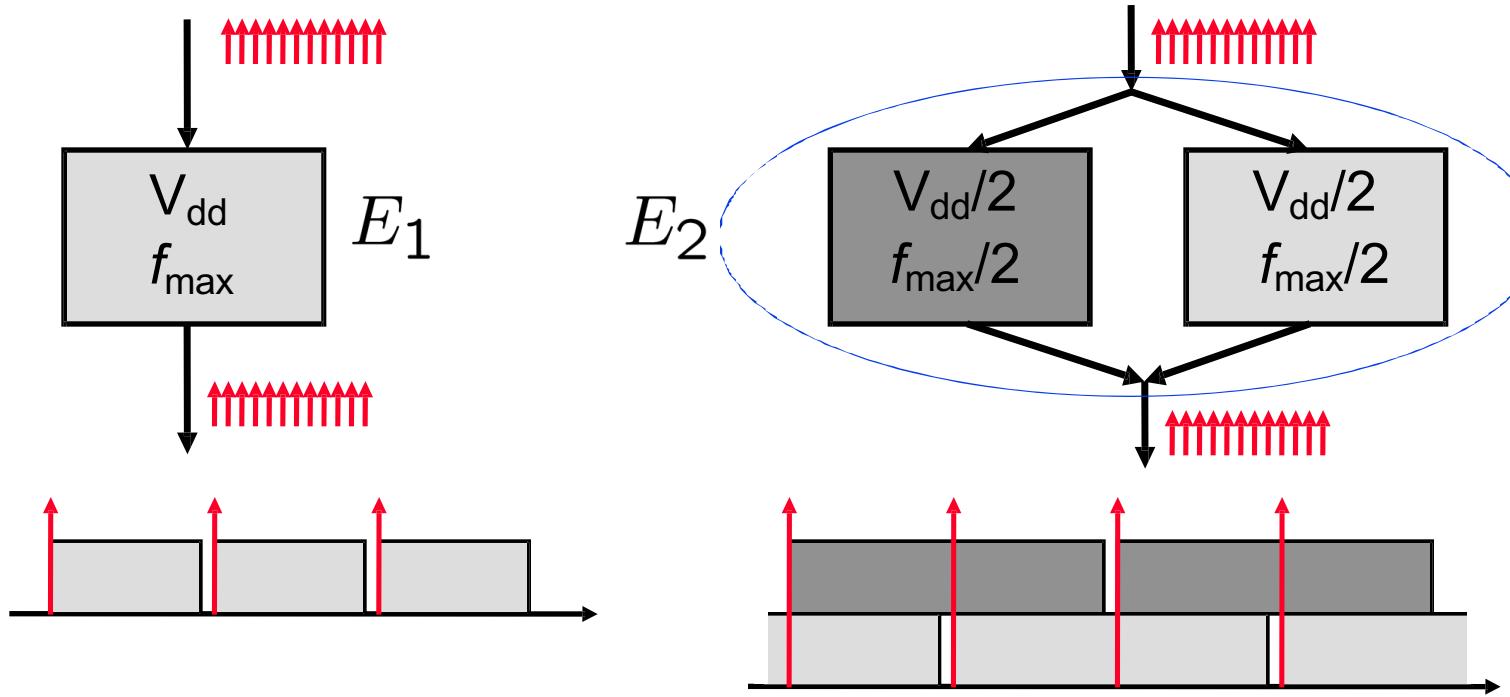


- Altfel, circuitul nu poate funcționa corect
- Reducerea  $V_{threshold}$  măreste exponential curentul rezidual
- Puterea de mers în gol începe să fie o problemă

$$I_{leak} \sim \frac{1}{e^{\left(\frac{qV_{threshold}}{kT}\right)}}$$

- ▶ Chestiuni generale
- ▶ Putere vs. Energie
- ▶ ***Tehnici de bază***
  - Paralelism
    - VLIW (paralelism și overhead redus)
    - Dynamic Voltage Scaling
    - Dynamic Power Management

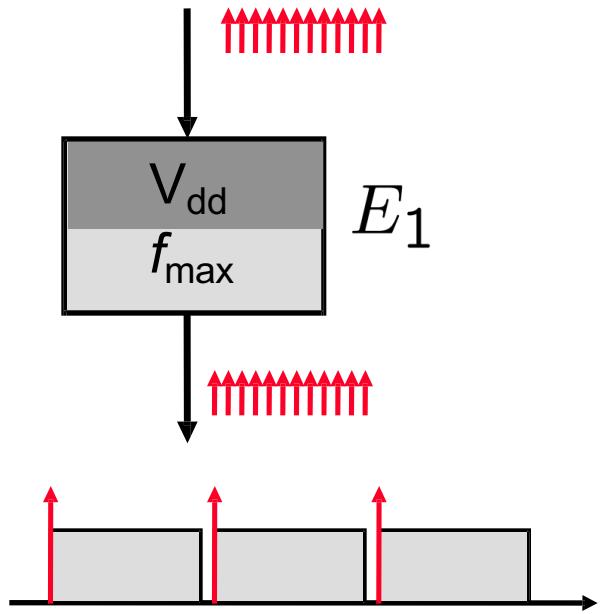
# Folosirea paralelismului



$$E \sim V_{dd}^2 (\# \text{cycles})$$

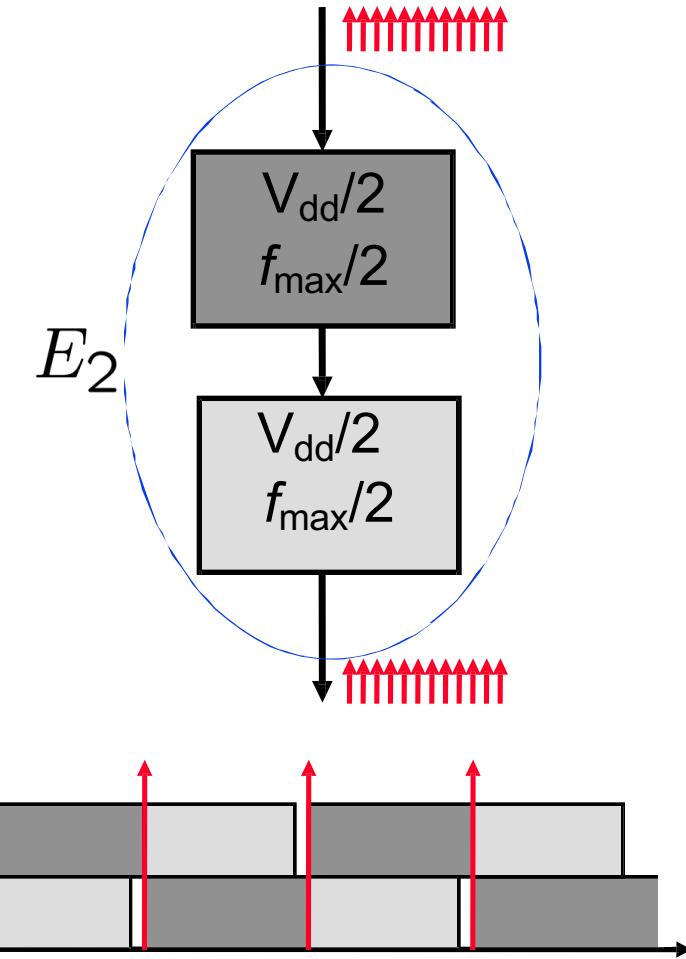
$$E_2 = \frac{1}{4} E_1$$

# Folosirea benzii de asamblare

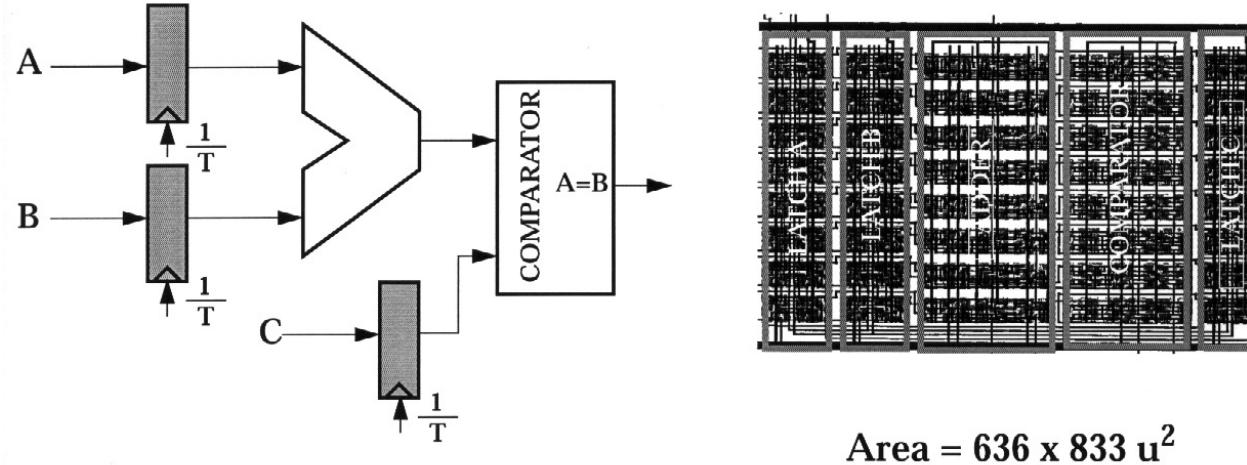


$$E \sim V_{dd}^2 (\# \text{cycles})$$

$$E_2 = \frac{1}{4} E_1$$

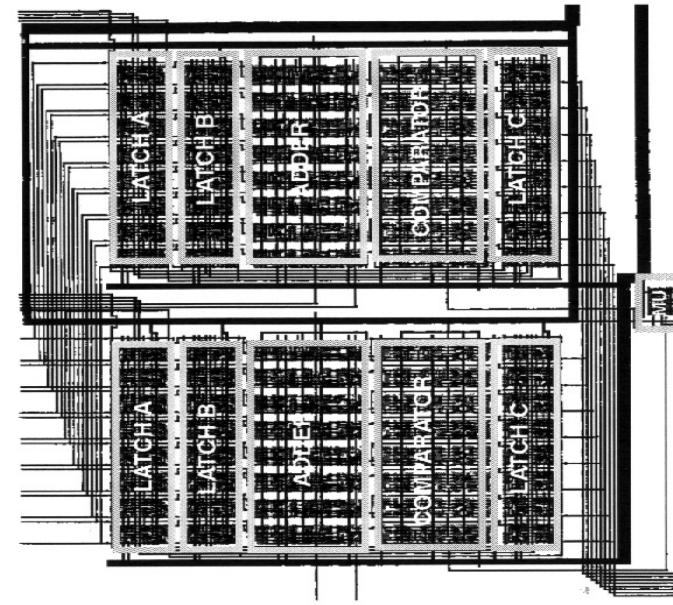
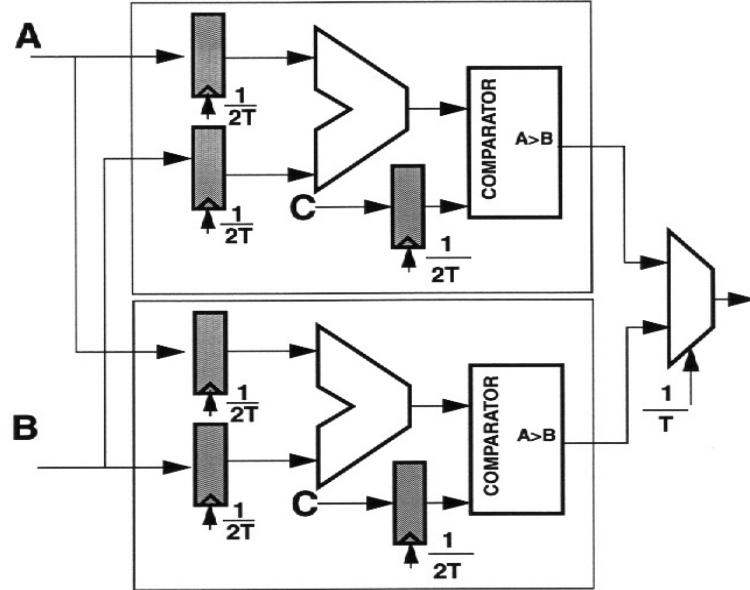


# Exemplu de calcul al puterii



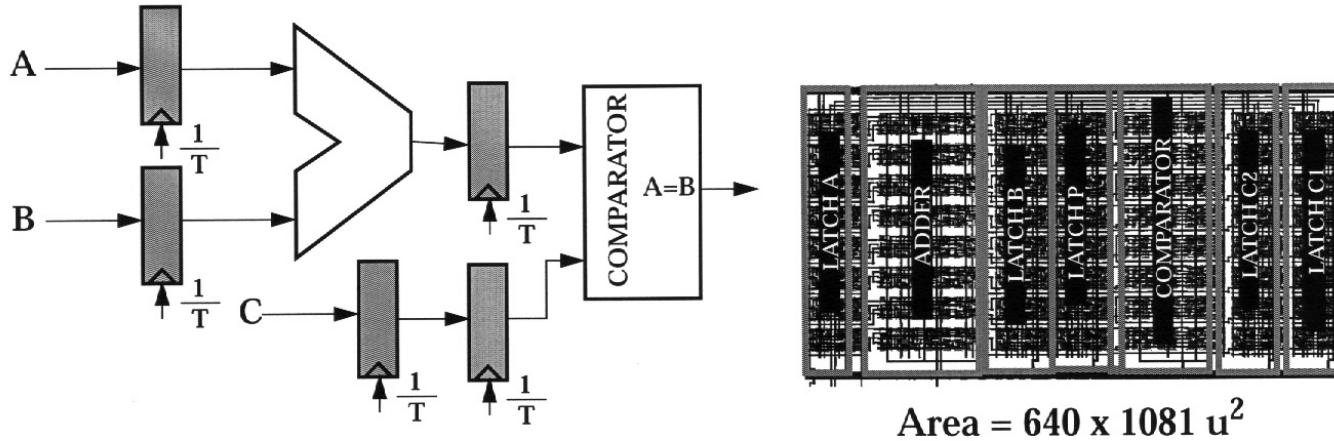
- Întârziere pe calea critică:  $T_{\text{adder}} + T_{\text{comparator}} = 25 \text{ ns}$
- Frecvență:  $f_{\text{ref}} = 40 \text{ MHz}$
- Capacitatea totală de comutație =  $C_{\text{ref}}$
- $V_{\text{dd}} = V_{\text{ref}} = 5V$
- Puterea de comutație =  $P_{\text{ref}} = C_{\text{ref}} V_{\text{ref}}^2 f_{\text{ref}}$

# Paralelizarea căii de date



- Frecvența de ceas poate fi înjumătățită fără a pierde din productivitate:  $f_{\text{par}} = f_{\text{ref}}/2 = 20 \text{ MHz}$
- Capacitate totală de comutație =  $C_{\text{par}} = 2.15C_{\text{ref}}$
- $V_{\text{par}} = V_{\text{ref}}/1.7 (=3V)$
- $P_{\text{par}} = (2.15C_{\text{ref}})(V_{\text{ref}}/1.7)^2(f_{\text{ref}}/2) = 0.37P_{\text{ref}}$

# Pipeline



- $f_{\text{pipe}} = f_{\text{ref}}$   
 $C_{\text{pipe}} = 1.1C_{\text{ref}}$   
 $V_{\text{pipe}} = V_{\text{ref}}/1.7$
- Tensiunea poate fi scăzută păstrându-se aceleasi performanțe
- Pipe =  $C_{\text{pipe}}V_{\text{pipe}}^2f_{\text{pipe}} = (1.1C_{\text{ref}})(V_{\text{ref}}/1.7)^2f_{\text{ref}} = 0.38P_{\text{ref}}$

# Concluzii

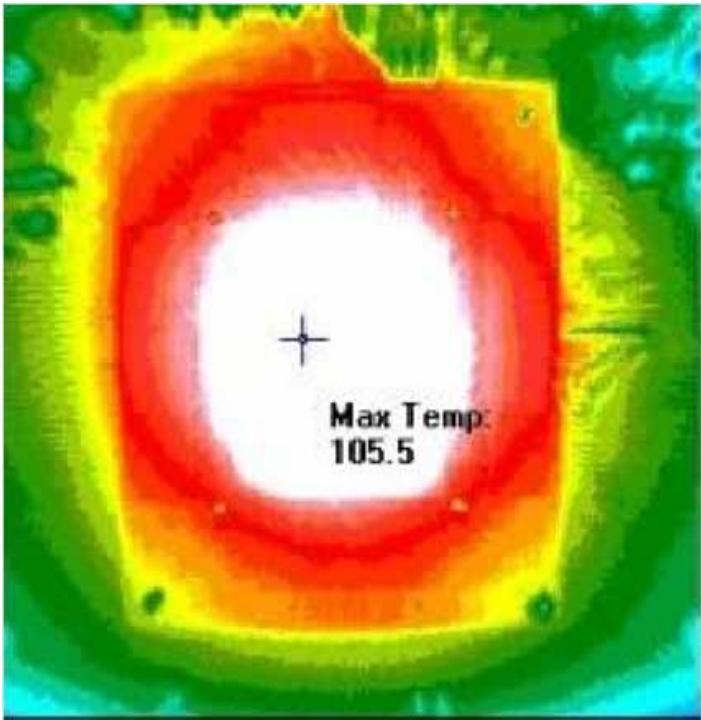
Arhitectura	Tensiune	Arie	Putere
Originală	5V	1	1
Pipeline	3V	1.3	0.38
Paralel	3V	3.4	0.37
Pipeline-Paralel	2.0V	3.7	0.18

- + Prin paraleлизare s-a redus puterea dinamică disipată de 5.5 ori.
- Suprafața circuitului a crescut de 4 ori.
- Mărirea numărului de unități logice duce la creșterea puterii disipate în regimul de mers în gol și scurt-circuit.

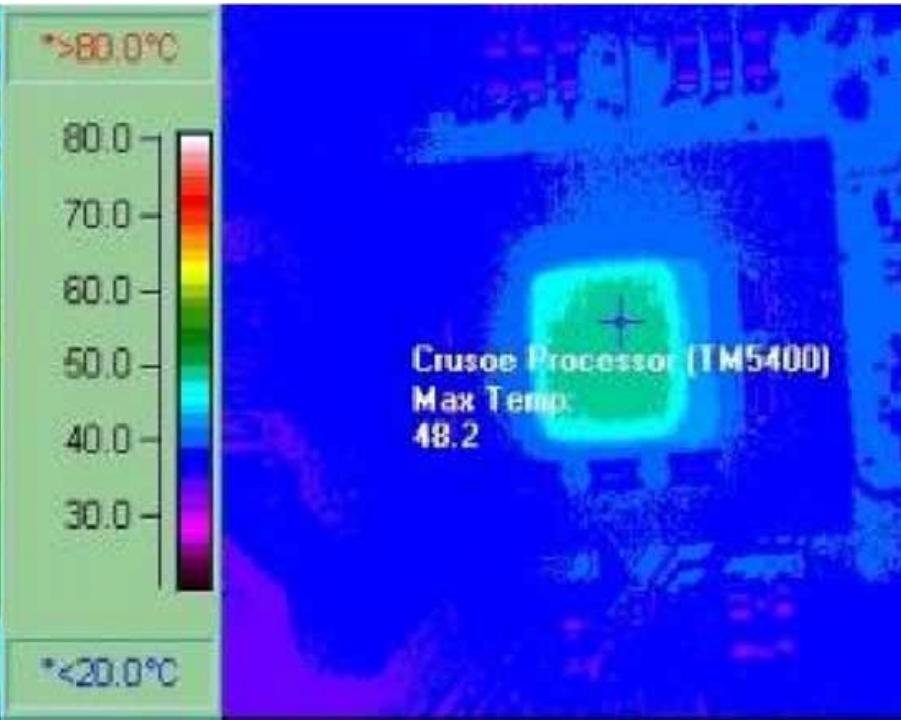
- ▶ Chestiuni generale
- ▶ Putere vs. Energie
- ▶ ***Tehnici de bază***
  - Paralelism
  - **VLIW (paralelism și overhead redus)**
  - Dynamic Voltage Scaling
  - Dynamic Power Management

# Ajută foarte mult (vechile) idei noi...

Pentium



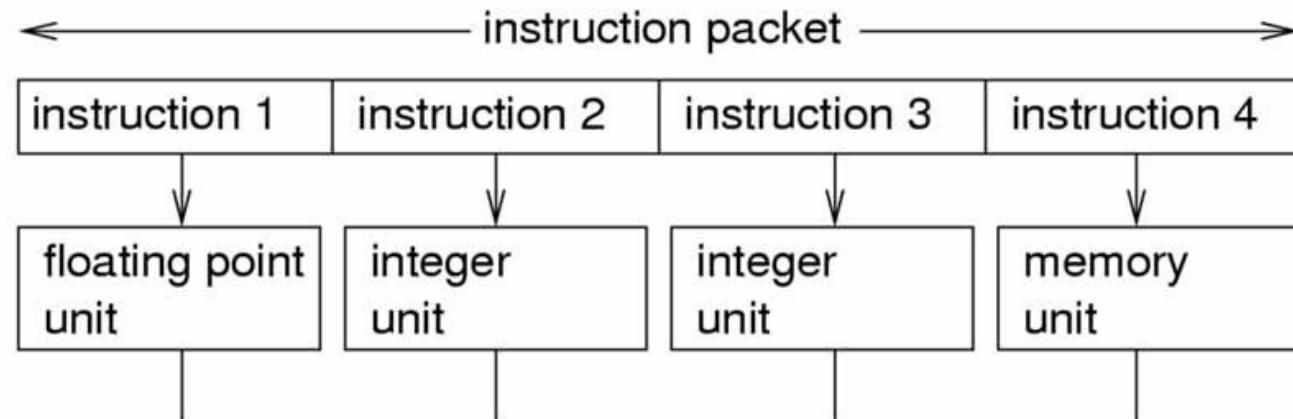
Crusoe



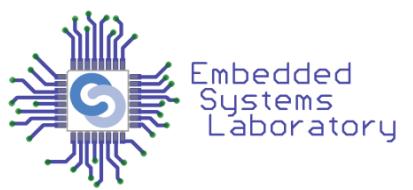
Rulează aceeași aplicație multimedia.

Publicat de Transmeta [[www.transmeta.com](http://www.transmeta.com)]

- ▶ ***Un grad foarte mare de parallelism***
  - Multe unități computaționale, (deeply) pipelined
- ▶ ***Arhitectură hardware simplă***
  - Paralelism explicit (parallel instruction set)
  - Paralelizarea este făcută offline (compilator)

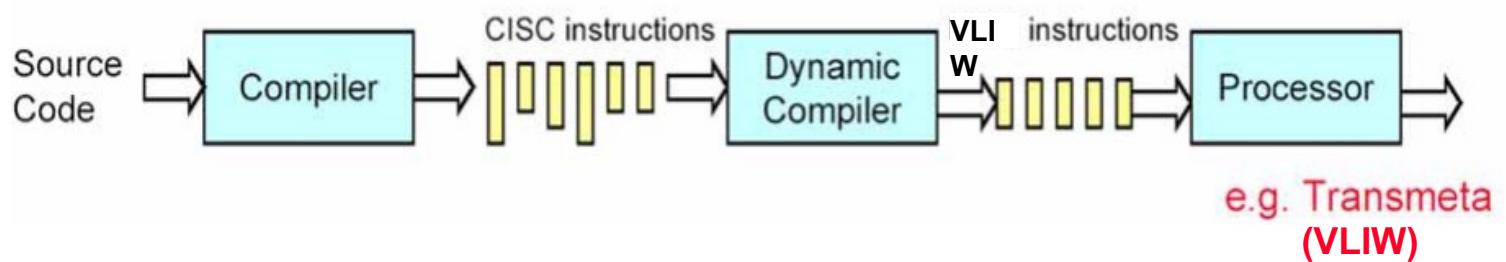
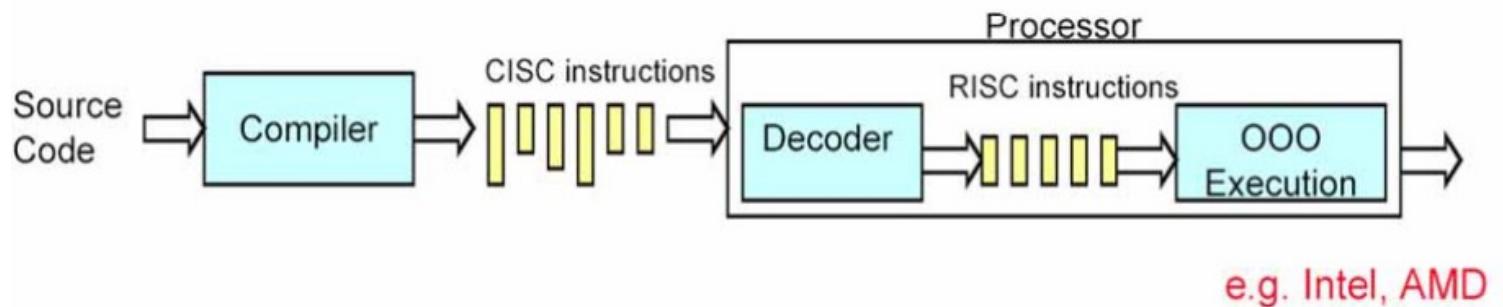
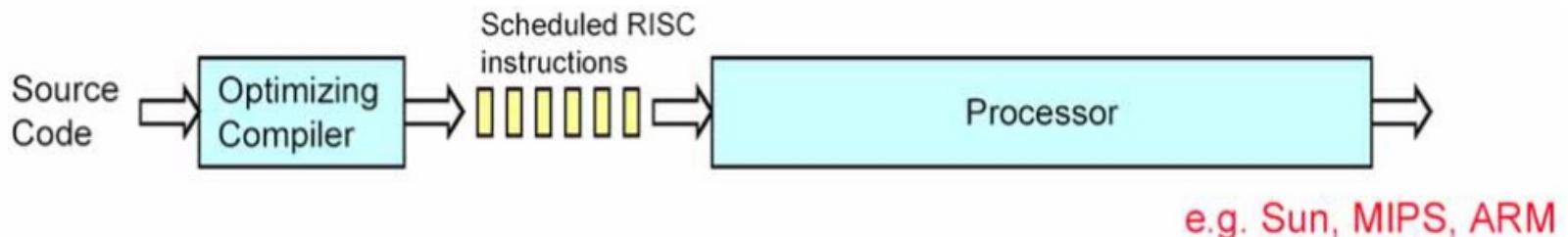
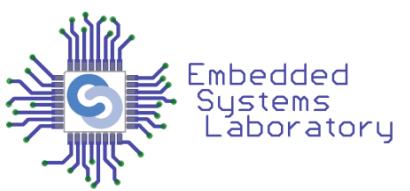


# Transmeta este o arhitectură VLIW tipică



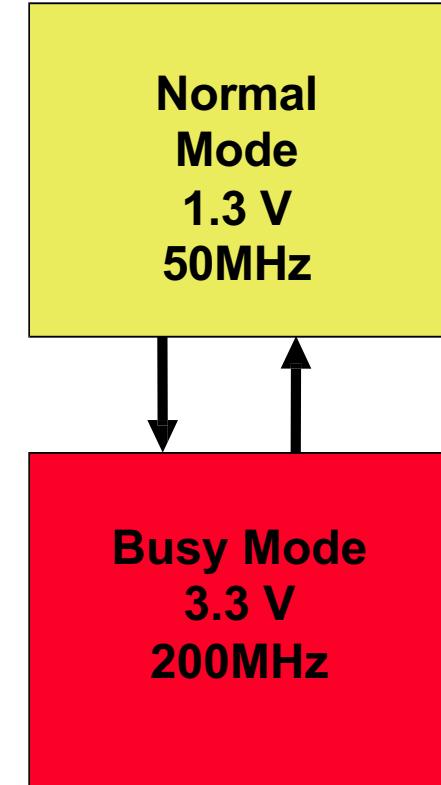
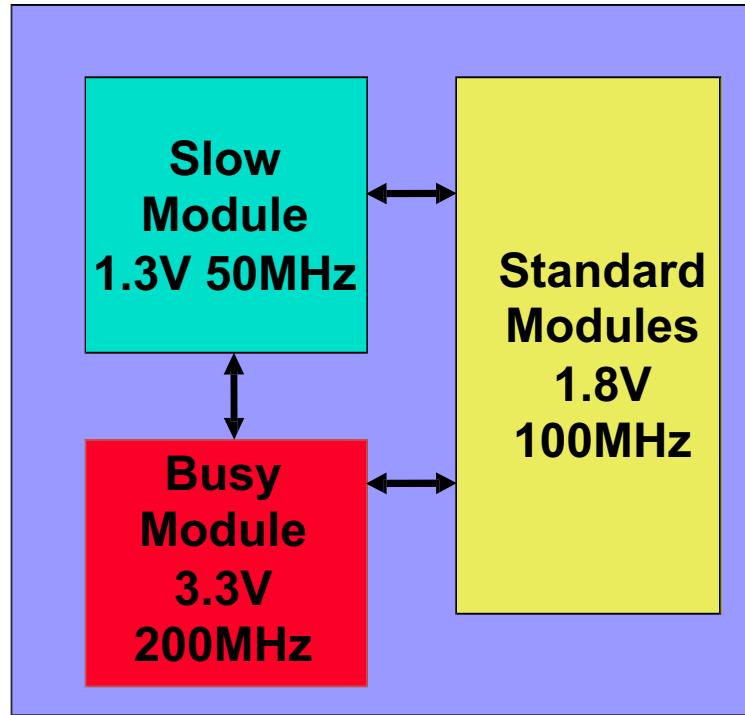
- 128-bit instructions (bundles):
  - 4 operations per instruction
  - 2 combinations of instructions allowed
- Register files
  - 64 integer, 32 floating point
- Some interesting features
  - 6 stage pipeline (2x fetch, decode, register read, execute, write)
  - x86 ISA execution using software techniques
    - Skip the binary compatibility problem!!
    - Interpretation and just-in-time binary translation
  - Speculation support

# Transmeta



- ▶ Chestiuni generale
- ▶ Putere vs. Energie
- ▶ ***Tehnici de bază***
  - Paralelism
  - VLIW (paralelism și overhead redus)
  - **Dynamic Voltage Scaling**
  - Dynamic Power Management

# Management spațial vs. dinamic



Nu toate componentele  
necesită aceeași performanță.

Performanța cerută poate  
să varieze în timp

# Optimizare potențială: DVS

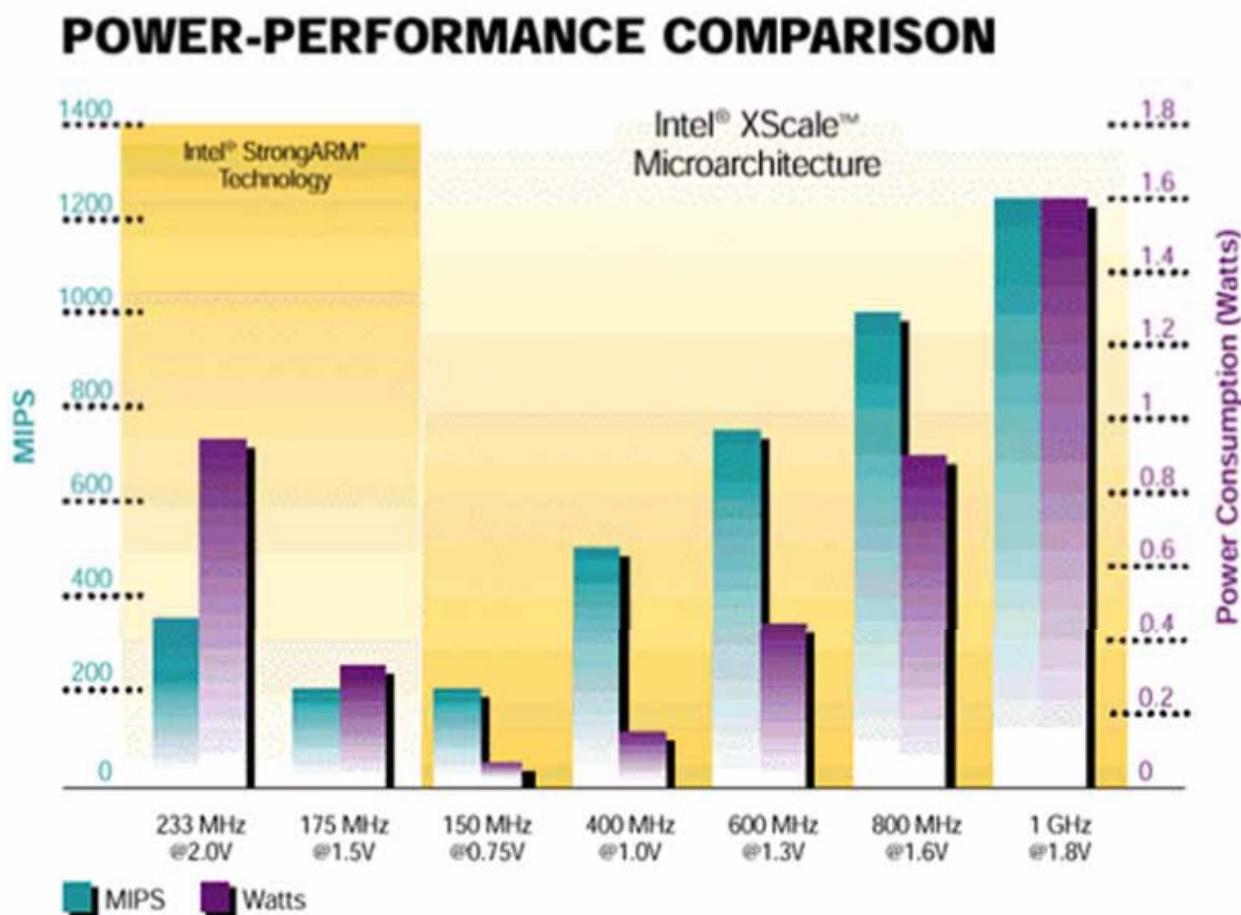
$$P \sim \alpha C_L V_{dd}^2 f$$

$$E \sim \alpha C_L V_{dd}^2 f t = \alpha C_L V_{dd}^2 (\#cycles)$$

Reducerea consumului de energie pentru un task dat:

- Reducerea tensiunii de alimentare  $V_{dd}$
- Reducerea activității  $\alpha$
- Reducerea capacitatei din sarcină  $C_L$
- Reducerea numărului de cicli  $\#cycles$

# Exemplu: INTEL Xscale

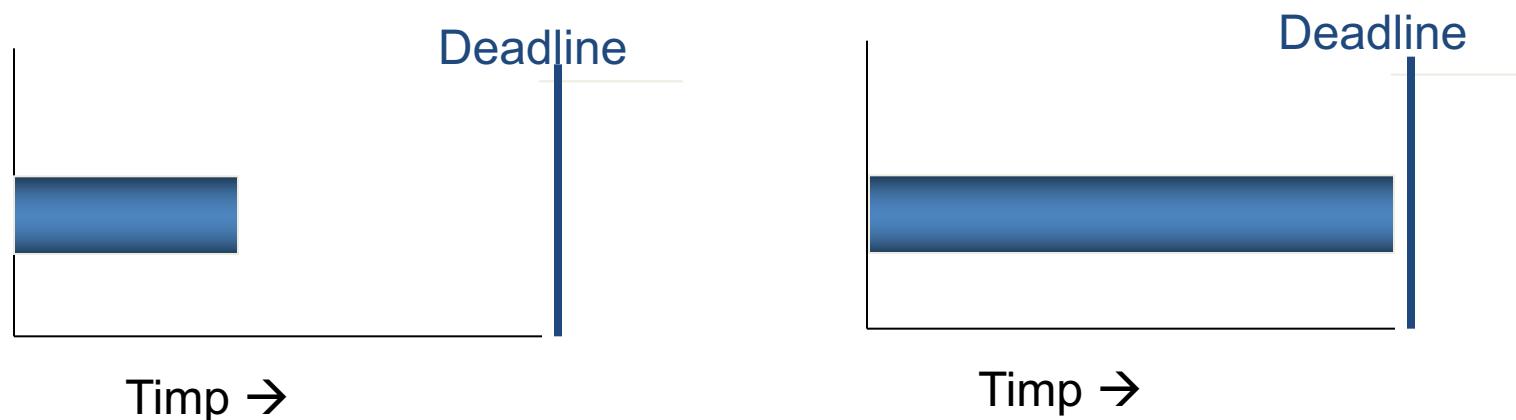


Sistemul de operare trebuie să facă managementul consumului în funcție de necesități și de bugetul energetic dat.

From Intel's Web Site

# Just-in-time scheduling

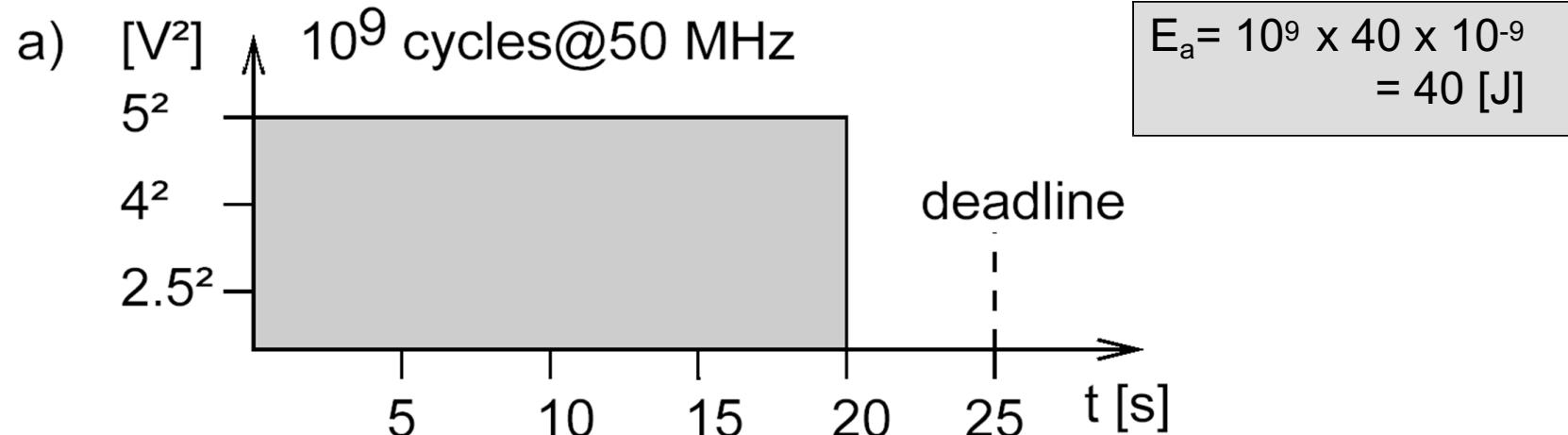
- Exploatează la maxim timpul oferit pentru procesarea unui volum de date.
- Procesorul rulează la o tensiune sau o frecvență redusă pentru a îndeplini sarcina exact în timpul alocat ei.



# Exemplu DVS: a) Complete task ASAP

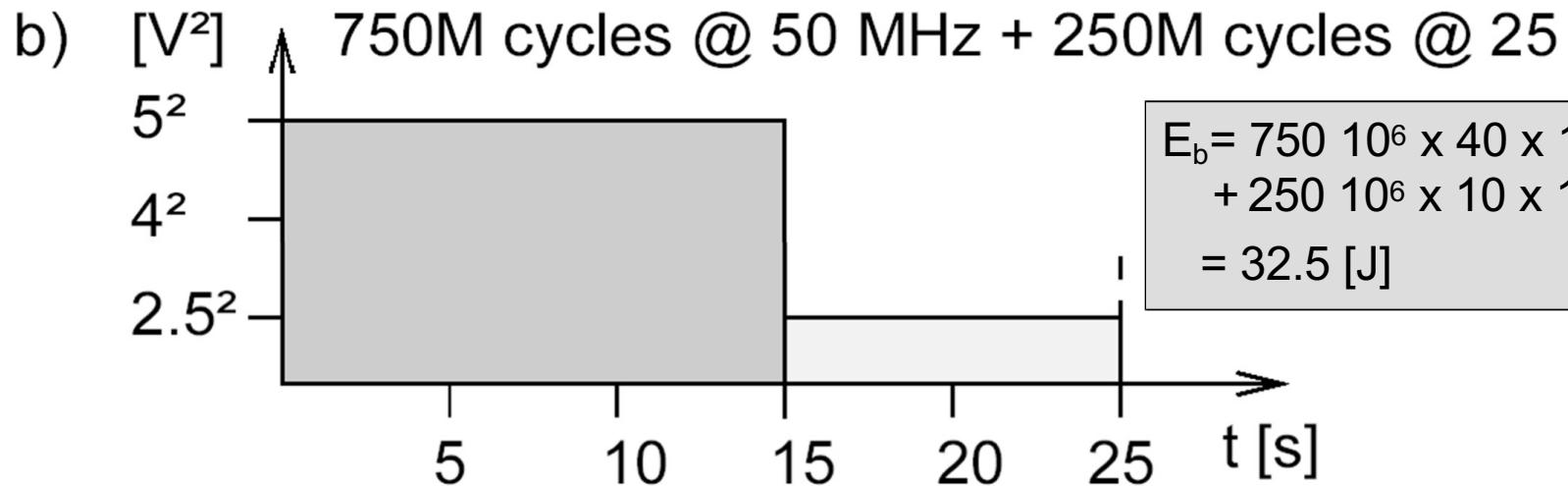
$V_{dd}$ [V]	5.0	4.0	2.5
Energy per cycle [nJ]	40	25	10
$f_{max}$ [MHz]	50	40	25
cycle time [ns]	20	25	40

Task-ul trebuie să execute  $10^9$  cicli în 25 secunde.



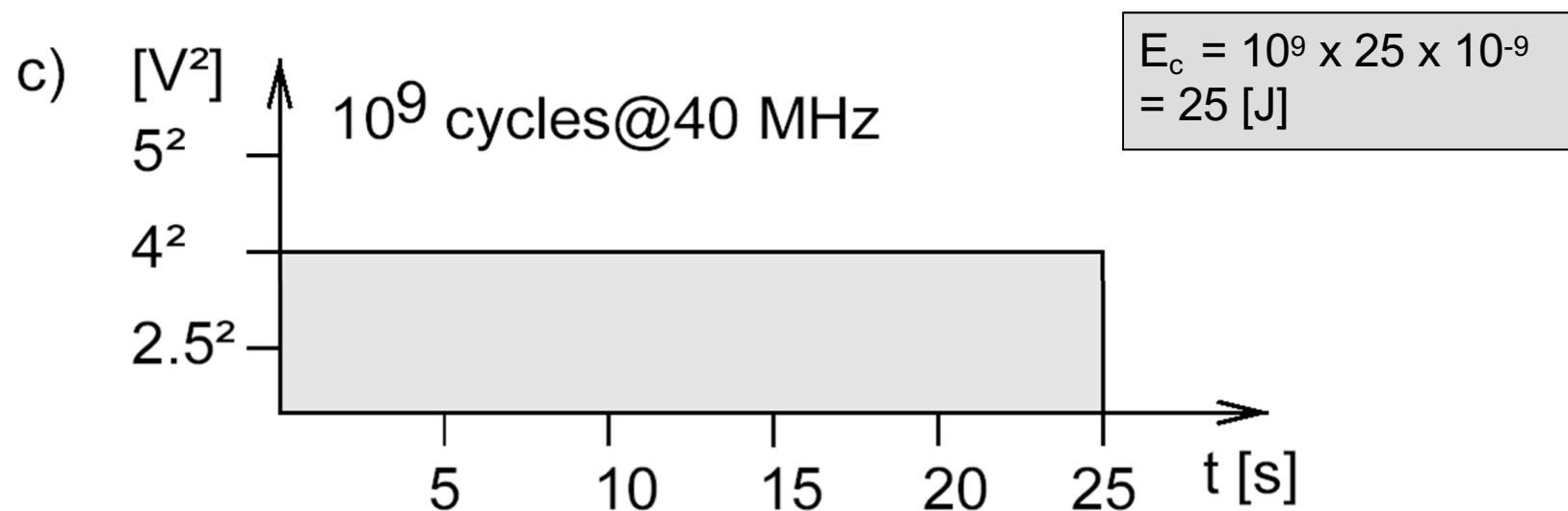
# Exemplu DVS: b) Două tensiuni

$V_{dd}$ [V]	5.0	4.0	2.5
Energy per cycle [nJ]	40	25	10
$f_{max}$ [MHz]	50	40	25
cycle time [ns]	20	25	40

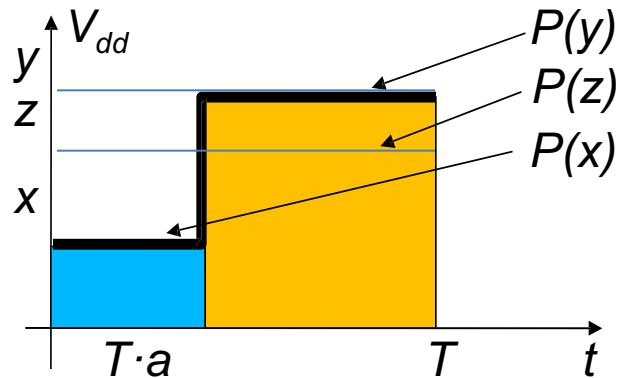


# Exemplu DVS: c) Tensiune optimă

$V_{dd}$ [V]	5.0	4.0	2.5
Energy per cycle [nJ]	40	25	10
$f_{max}$ [MHz]	50	40	25
cycle time [ns]	20	25	40



# DVS: Strategie optimă



$$z = a \cdot x + (1-a) \cdot y$$

Execută task-ul în timpul fix  $T$  cu tensiunea variabilă  $V_{dd}(t)$ :

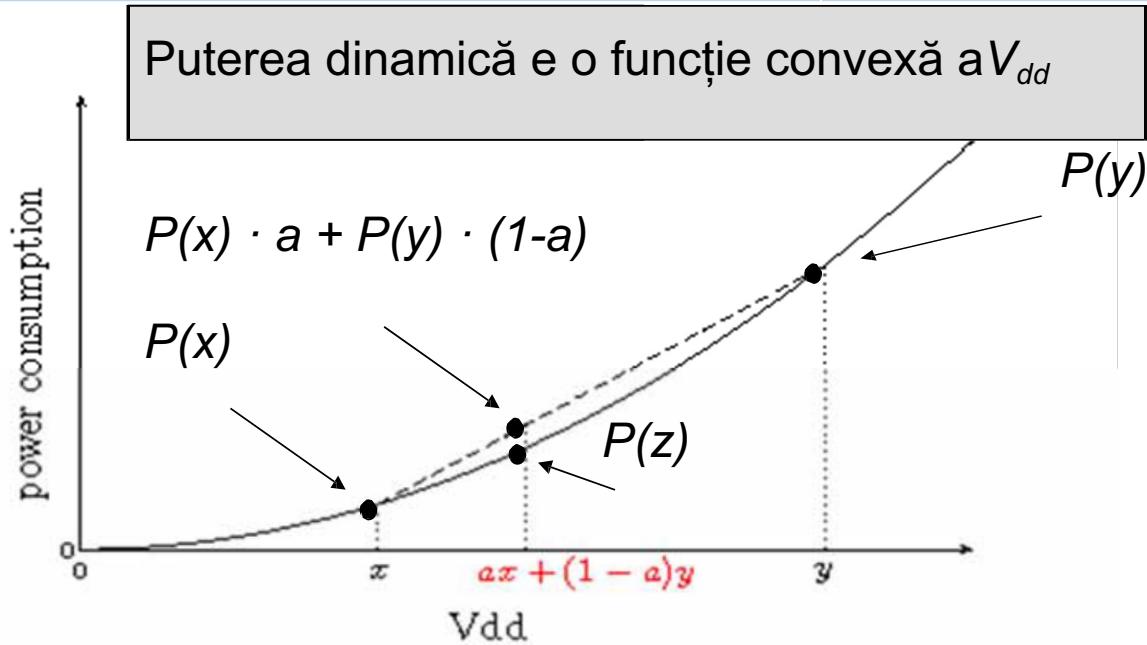
gate delay:  $\tau \sim \frac{1}{V_{dd}}$

execution rate:  $f(t) \sim V_{dd}(t)$

invariant:  $\int V_{dd}(t) dt = \text{const.}$

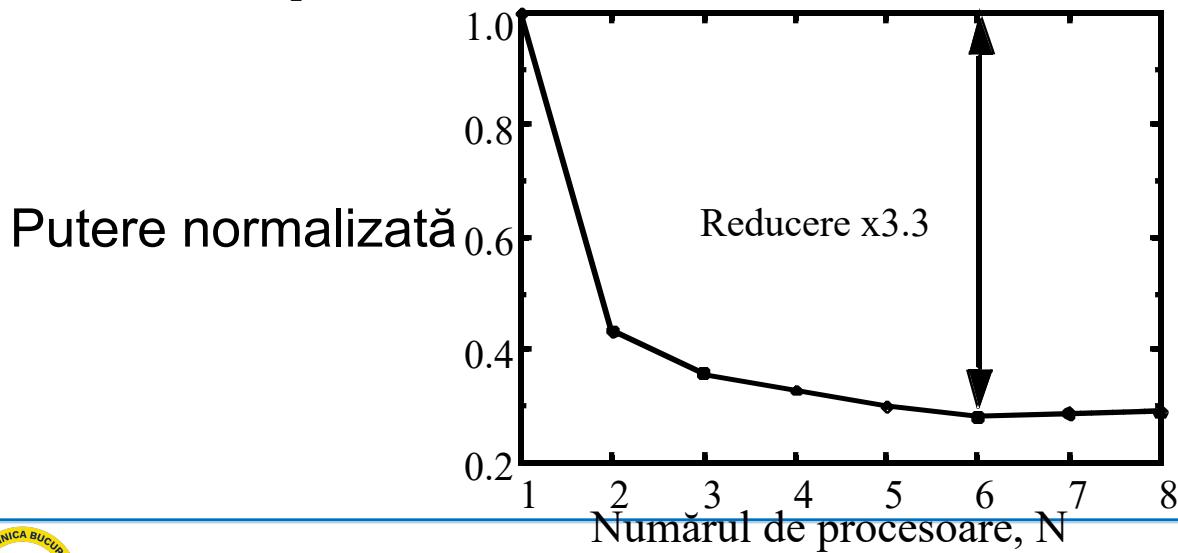
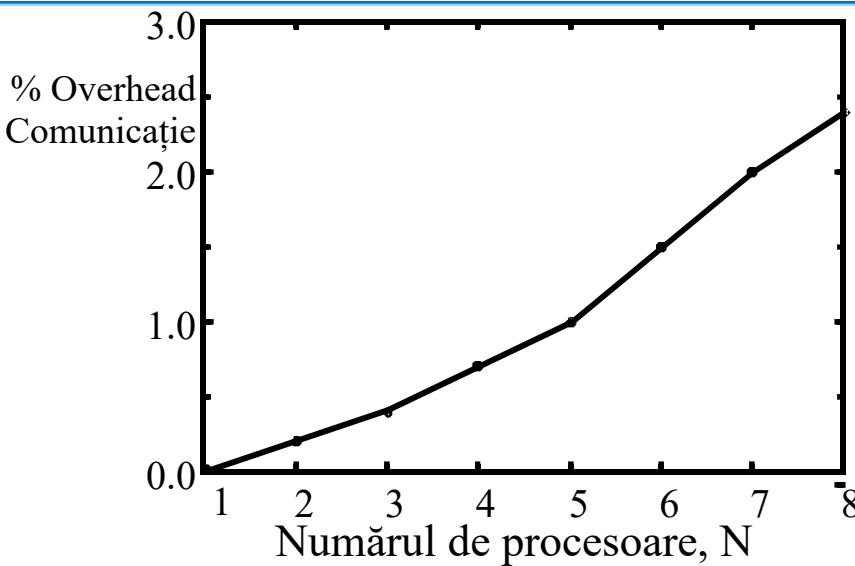
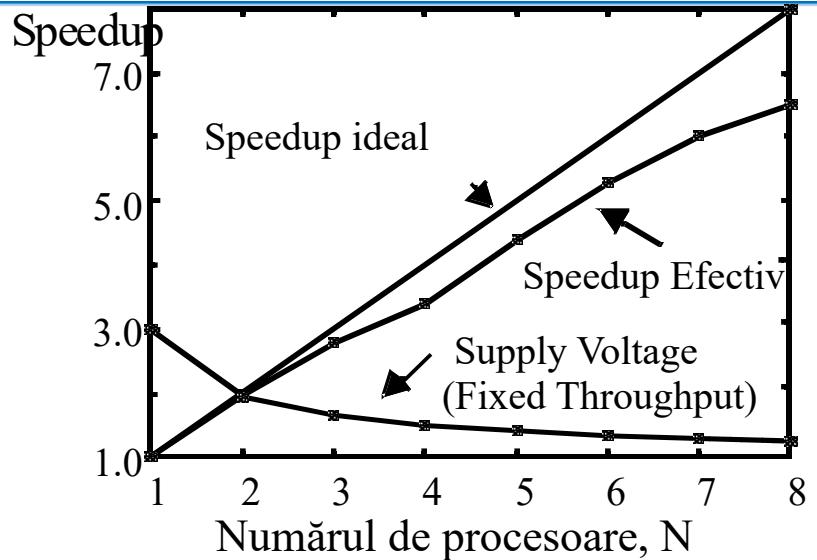
- ▶ **cazul A:** execută la tensiunea  $x$  pentru  $T \cdot a$  unități de timp și la tensiunea  $y$  pentru  $(1-a) \cdot T$  unități de timp;  
Consumul de energie:  $T \cdot (P(x) \cdot a + P(y) \cdot (1-a))$
- ▶ **cazul B:** execută la tensiunea  $z = a \cdot x + (1-a) \cdot y$  pentru  $T$  unități de timp; consumul de energie  $T \cdot P(z)$

# DVS: Strategie optimă

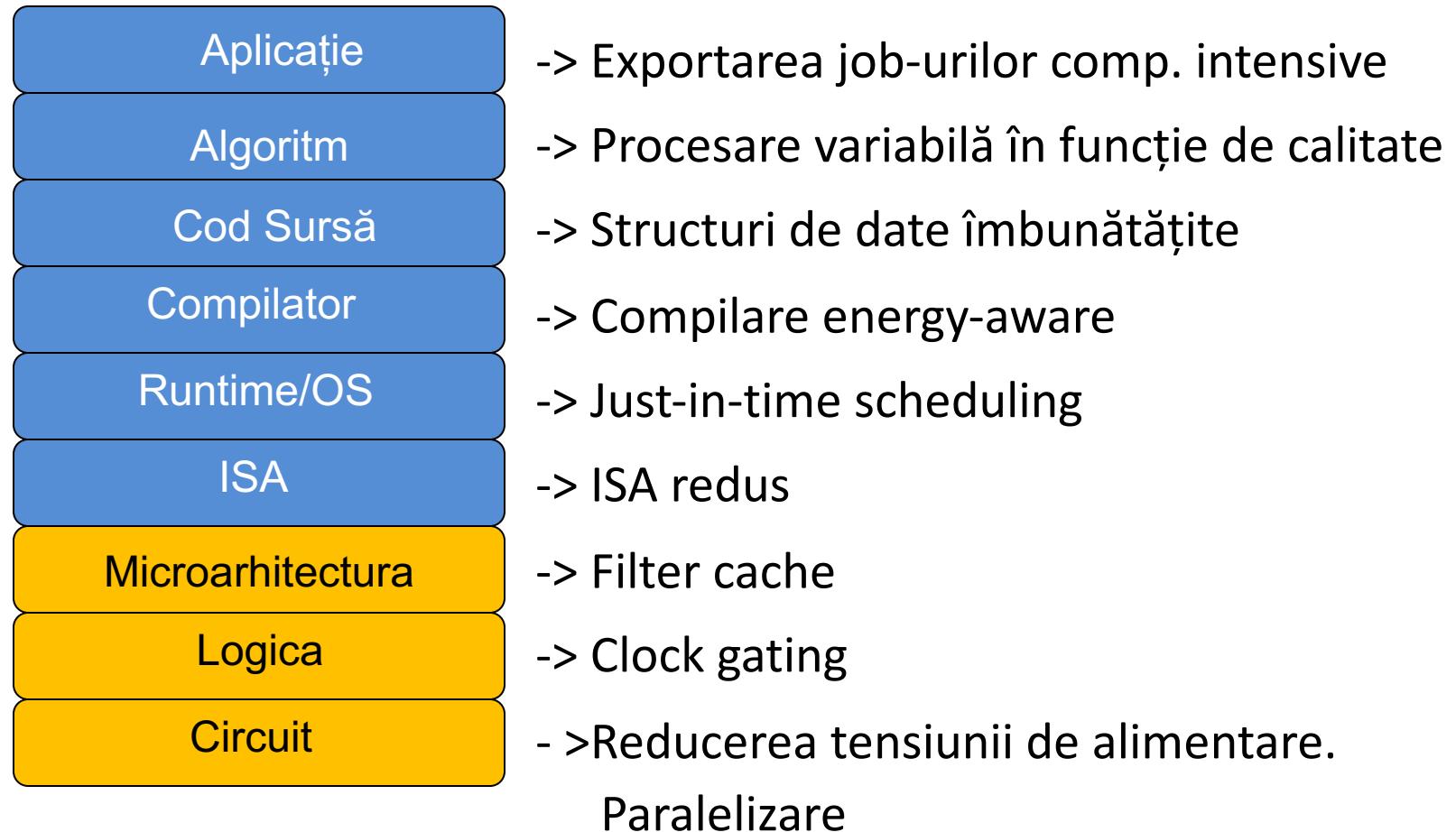


- ▶ Dacă este posibil, rularea la o frecvență constantă (tensiune) minimizează consumul de energie pentru dynamic voltage scaling:
  - **cazul A** este întotdeauna cel mai rău dacă consumul de putere este o funcție convexă a tensiunii de alimentare

# Voltage Scaling - exemplu



# Managementul energetic la nivel de sistem



# Reducerea consumului altor componente

- Înlocuirea hard-discului cu memorie flash
  - Consum scăzut și viteză comparabilă cu DRAM
  - Ștergerea are totuși o latență mare
- Echipamente wireless de comunicație
  - Idle mode la transmițător
  - Posibilitatea de modificare a puterii de emisie
- Display și backlight
  - Tehnicile de reducere a consumului pot micșora timpul de viață