

Architecture matérielle d'un ordinateur

Bus de communication, carte mère, processeur et mémoire

Michel Salomon

IUT Nord Franche-Comté
Département d'informatique

Concept de bus

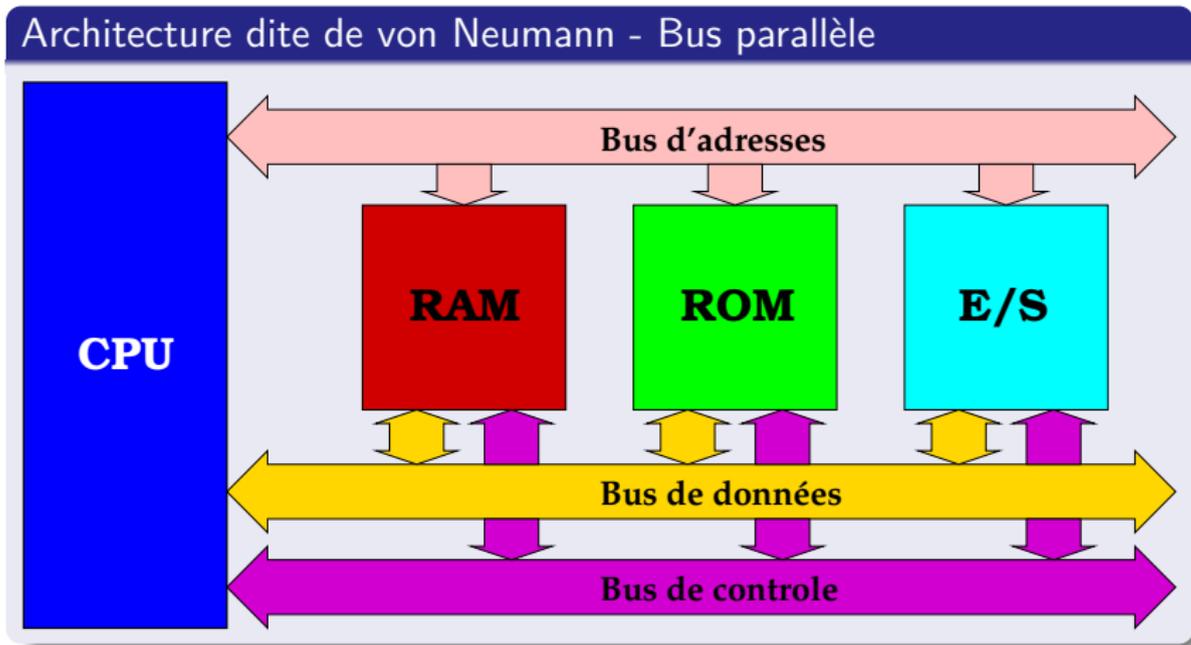
Architecture des ordinateurs (von Neumann / Turing - 1945)

- On distingue 3 éléments :
 - ① l'**unité centrale de traitement** ou **processeur** (on utilise également les termes *microprocesseur* ou *Central Processing Unit*) ;
 - ② la **mémoire centrale** ou **principale** (contenant programmes et données - informations codées en binaire sous forme de bits 0 et 1) ;
Mémoire vive (RAM) et mémoire morte (ROM)
 - ③ les **interfaces d'Entrées/Sorties** (liens entre le processeur et les périphériques externes/internes) ;
- reliés par des canaux de communication appelés **bus**

Que peut transporter un bus de communication ?

- des **adresses** ;
- des **données** ;
- des **commandes** (ou instructions de contrôle)

Concept de bus



Aujourd'hui le bus parallèle est "obsolète"

Avènement des **bus série** et **série / parallèle** (plusieurs liaisons série)

Généralités

Qu'est-ce qu'un bus de communication ?

- Un chemin électrique faisant communiquer ensemble
 - des composants électroniques
 - ou des périphériques électroniques
- Exemples
 - des composants de la carte mère
 - processeur et barrettes mémoire, etc.
 - un composant et des périphériques internes ou externes
 - carte graphique, disque, imprimante, etc.

Citer quelques bus de communication

-
-
-
-

Généralités

Qu'est-ce qu'un bus de communication ?

- Un chemin électrique faisant communiquer ensemble
 - des composants électroniques
 - ou des périphériques électroniques
- Exemples
 - des composants de la carte mère
 - processeur et barrettes mémoire, etc.
 - un composant et des périphériques internes ou externes
 - carte graphique, disque, imprimante, etc.

Citer quelques bus de communication

- *Universal Serial Bus* ;
- *Peripheral Component Interconnect Express* abrégé par **PCIe** ;
- *Serial Advanced Technology Attachment* ; **Serial-Attached SCSI** ;
- etc.

Généralement chaque bus existe en plusieurs versions / générations

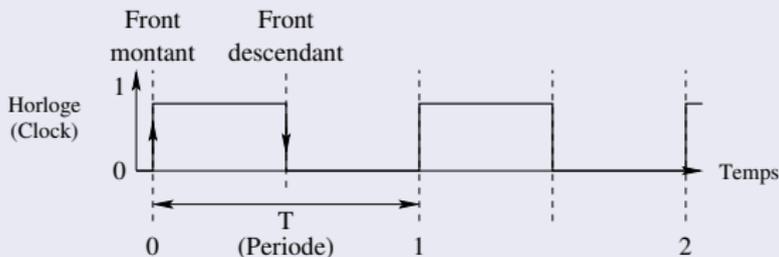
Généralités

Un bus achemine des bits d'information entre composants / périphériques

- Un bus est composé d'un certain nombre de lignes
 - Chaque ligne transporte un bit à la fois via un signal numérique
 - Signal numérique \rightarrow grandeur discrète appartenant à $\{0, 1\}$
- Les bits se suivent sur une même ligne

Synchronisation des éléments d'un ordinateur via un signal d'horloge

- Un quartz génère un signal d'horloge commun (*Clock* / CLK)
- Signal périodique comportant une alternance de 1 et de 0
- Chronogramme \rightarrow évolution du signal dans le temps



Généralités

Synchronisation des éléments d'un ordinateur via un signal d'horloge

- Cycle (ou battement) d'horloge → une période de durée T
- Fréquence d'horloge → nbre de cycles par unité de temps
- Durée T d'un cycle → définie par la fréquence d'horloge f

$$f \text{ (en Hz)} = \frac{1}{T \text{ (en secondes)}}$$

Exemple : $f = 500 \text{ MHz} \rightarrow T = 2 \text{ ns}$ (nanosecondes)

- Signal utilisé pour obtenir de nombreuses fréquences réelles
 - Processeur, puces mémoire, etc.
 - Bus de communication

(souvent via un circuit appelé **Phase-Locked Loop**)

Un cycle d'horloge réelle permet de transporter un ou plusieurs bits

Généralités

Différents “types” de bits circulent dans un bus

- Un bus peut transporter 3 types de bits :
 - des bits de donnée
→ l'information à acheminer ;
 - des bits d'adresse
→ identifient l'origine / le destinataire de l'information ;
 - des bits de contrôle
→ signaux de synchronisation, sens du transfert, etc.

Types de bus de communication

- Parallèle (“obsolète”)
→ transport séparé des bits (bus de donnée, adresse, contrôle)
- Série
→ transport “unifié” (sérialisé) de tous les bits
- Série / parallèle → plusieurs transports sérialisés en parallèle

Caractéristiques d'un bus / 1. Type et largeur

Parallèle

- Unidirectionnel à l'alterna (*half-duplex*)
→ transmission dans les 2 sens, alternativement
- Plusieurs lignes pour transporter les bits
- Cadencement sur une fréquence d'horloge commune
→ à l'émetteur et au récepteur

Série ⇒ 1 voie

- Une voie (*lane*) est composée de 2 liaisons séries
→ 1 émission et 1 réception (ex. : 7 fils dans un câble SATA)
- Bidirectionnel simultané (*full-duplex*) (**pas tous les bus série**)
→ transmission simultanée dans les 2 sens
- Transport d'un bit à la fois dans un sens
→ une donnée sur plusieurs bits est sérialisée

Caractéristiques d'un bus / 1. Type et largeur

Série (suite)

- Pas de distinction entre bit de donnée, d'adresse, de contrôle
→ bits regroupés dans des “paquets” qui sont transportés
- Fonctionne comme le transport de paquets dans les réseaux
- PCIe Gen 1.0 et 2.0 (PCI Express)
 - Utilisent un encodage dit 8b/10b
 - Pour envoyer 8 bits (1 octet) → émission de 10 bits
- PCIe Gen 3.0, 4.0 et 5.0
 - Utilisent un encodage dit 128b/130b
 - Pour envoyer 128 bits (16 octets) → émission de 130 bits
- PCIe Gen 6.0
 - Fin du 128b/130b utilisant le code NRZ (cf. Semestre 2)
 - Remplacé par un encodage avec code PAM4 et mode FLIT

Série / parallèle ⇒ plusieurs voies

- Plusieurs liaisons séries unidirectionnelles en parallèle

Caractéristiques d'un bus / 1. Type et largeur

Série / parallèle (suite)

- Quelques exemples (il en existe d'autres...)
 - Intel
 - *Direct Media Interface* 3.0 \approx PCIe \times 4 Gen 3.0
 - *Direct Media Interface* 4.0 \approx PCIe \times 8 Gen 4.0
 - *Quick Path Interconnect* (20 voies)
 - AMD
 - *Unified Media Interface* \approx PCIe \times 4 Gen 2.0
 - *Infinity Fabric* \approx PCIe \times 4 Gen 3.0 puis Gen 4.0
Diffère du PCIe depuis la version Infinity Fabric 3.0
- Bus DMI et Infinity Fabric
 - Utilisés par les dernières générations de proc. Intel et AMD
 - Processeurs intégrant les contrôleurs mémoire, graphique, ...

Largeur \Rightarrow nombre de bits transférables simultanément dans un sens

- Bus parallèle \rightarrow largeur > 1 ; Bus série \rightarrow largeur = 1
- Bus série / parallèle \rightarrow largeur = nbre de liaisons séries > 1

Caractéristiques d'un bus / 2. Nombre de **T**ransferts par seconde

Basé sur la fréquence d'horloge réelle du bus (F_R)

Dépend du nombre de cycles d'horloge réelle du bus par seconde

- Au départ
→ 1 transfert par cycle (front montant)
- **Double Data Rate (Dual pumped)**
→ 2 transferts par cycle (fronts montant et descendant)
- **Quad Data Rate (Quad pumped)**
→ 4 transferts par cycle (fronts montant et descendant, plus 2 fronts obtenus par déphasage de l'horloge) - “**obsolète**”

S'exprime de façon équivalente en Hertz

- Utilisation du terme fréquence d'horloge effective (F_E)
- d'où $1 \text{ T/s} = 1 \text{ Hz}$

Calcul du débit (unidirectionnel)

Que représente le débit binaire ?

- Quantité de bits pouvant y transiter par unité de temps
→ reflète l'efficacité du bus
- S'exprime en octets ou unité basée sur les octets par seconde
→ Mo/s, Mio/s, etc.

Attention !! Formule valable si 1 octet sur le bus = 8 bits

débit = (nbre de transferts par seconde × largeur) / 8 octets/s

Attention !!

- Usage abusif du terme bande passante à la place de débit
- Les constructeurs donnent souvent un débit bidirectionnel

Calcul du débit (unidirectionnel) (suite)

Exemple : débit du bus AGP 4× - ancêtre lointain du PCIe

- Caractéristiques
 - Type parallèle
 - Largeur de 32 bits
 - Bus QDR
 - Fréquence réelle $F_R = 66,66$ MHz

- Calcul du débit (1 Mo = 1000 ko = 1000 × 1000 octets)
 - débit = bits/s
 - débit = octets/s
 - débit = Mo/s
 - débit = Mio/s

Souvent en Gigaoctets ou Mégaoctets par sec. (Go/s ou Mo/s)

Calcul du débit (unidirectionnel) (suite)

Exemple : débit du bus AGP 4× - ancêtre lointain du PCIe

- Caractéristiques
 - Type parallèle
 - Largeur de 32 bits
 - Bus QDR
 - Fréquence réelle $F_R = 66,66$ MHz
- Calcul du débit (1 Mo = 1000 ko = 1000 × 1000 octets)
 - débit = $((66660000 \times 4) \times 32) = 8532480000$ bits/s
 - débit = $(66660000 \times 4 \times 32)/8 = 1066560000$ octets/s
 - débit = $((((66660000 \times 16)/1000)/1000) = 1066,56$ Mo/s
 - débit = $((((66660000 \times 16)/1024)/1024) = 1017,15$ Mio/s

Souvent en Gigaoctets ou Mégaoctets par sec. (Go/s ou Mo/s)

Bus parallèle *versus* bus série

Un avantage, mais de nombreux inconvénients

- Avantage d'un bus parallèle

En théorie, plus un bus parallèle est large,
plus il peut transporter de données

- Défauts d'un bus parallèle

- Encombrant et coûteux → prend plus de place
- Fabrication délicate → longueur des lignes identiques, sinon désynchronisation des transmissions
- Interférences électromagnétiques susceptibles de perturber les signaux → compétitif sur de petites distances
- Pénalisant car généralement partagé → défaut majeur

Bus série ⇒ corrige les défauts du bus parallèle

Requiert des composants supplémentaires car les données sont acheminées sous forme de “paquets” (comme dans un réseau)

Exemples de bus actuels

Bus PCI Express (PCI-E ou PCIe) - Périphériques internes

- Gen. 3.0 (2010), 4.0 (2017), 5.0 (2019), 6.0 (2022), 7.0 (?)
- Caractéristiques
 - Type série (série/parallèle si plusieurs voies)
 - Connecteur de taille variable (1, 2, 4, 8, 16 ou 32 voies)
 - Voie composée de 2 liaisons : émission et réception
 - *Bidirectionnel simultané, avec un contrôle de l'intégrité*
- Débits
 - PCIe Gen. 3.0 - 8 GT/s
 - $1\times \Rightarrow 984,6 \text{ Mo/s}$; ...; $16\times \Rightarrow 15,754 \text{ Go/s}$
 - PCIe Gen. 4.0 - 16 GT/s
 - $1\times \Rightarrow 1969,23 \text{ Mo/s}$; ...; $16\times \Rightarrow 31,504 \text{ Go/s}$
 - PCIe Gen. 5.0 - 32 GT/s
 - $1\times \Rightarrow 3938,46 \text{ Mo/s}$; ...; $16\times \Rightarrow 63,015 \text{ Go/s}$
 - PCIe Gen. 6.0 - 64 GT/s

Exemples de bus actuels

Bus USB (*Universal Serial Bus*) - Unifie les connexions bas débit

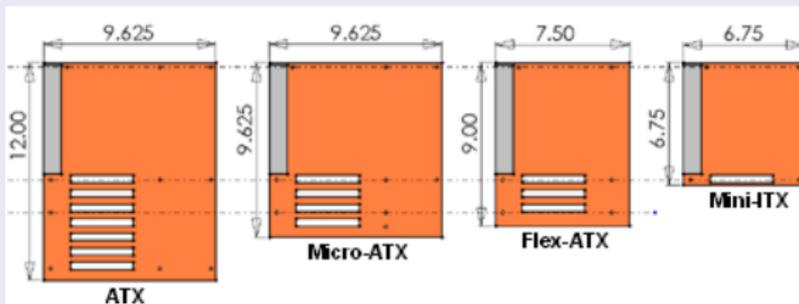
- Compaq, Intel, IBM, Microsoft, NEC & al. 1996
- Débits
 - Norme 1.1 / FULL-SPEED → débit de 1,5 Mo/s \Leftrightarrow 12 Mbit/s
 - Norme 2.0 / HI-SPEED → débit de 60 Mo/s \Leftrightarrow 480 Mbit/s
 - Norme 3.0 / 3.1 Gen. 1 / SUPER-SPEED (2008)
→ débit de 5 Gbit/s (8b/10b)
 - Norme 3.1 / 3.1 Gen. 2 / SUPER-SPEED+ (2013)
→ débit de 10 Gbit/s (128b/132b) - Type-A,B,C et Micro-A,B,AB
 - Norme 3.2 Gen. 2x2 / SUPER-SPEED++ (2017)
→ débit de 20 Gbit/s (128b/132b) - Type-C uniquement
(Gen. 1x1 = 3.1 Gen. 1, Gen. 1x2, Gen. 2x1 = 3.1 Gen. 2)
 - Norme 4 Gen. 2x2 / 4 Gen. 3x2 (Thunderbolt 3 / 4) (2019)
→ débit de 20 Gbit/s (64b/66b) pour Gen. 2x2 - Type-C
→ débit de 40 Gbit/s (128b/132b) pour Gen. 3x2

Carte mère et chipset

Carte mère

- Regroupe plusieurs éléments
 - Processeur
 - Mémoire
 - Ports
 - etc..
- Caractérisée par son chipset (lié au type de processeur)
- **Format** ATX, Mini-ATX, Micro-ATX, Flex-ATX, Mini-ITX, etc.

Les différents formats de carte mère (unité = *inch* / pouce)



Carte mère et chipset

Chipset ou jeu de composants

Contrôleur(s) chargé(s) d'aiguiller les données entre les différents bus de communication

Rôle et évolution du chipset

- Organise les transferts de données au sein de l'ordinateur
- Historiquement architecture à deux puces
 - 1 Pont Nord - *Northbridge* (**GMCH**)
 - 2 Pont Sud - *Southbridge* (**ICH**)
- Passage à une architecture à une seule puce (**PCH**)

Disparition du pont nord suite à l'intégration des contrôleurs mémoire et graphique dans le processeur
- Intégration "complète" dans le processeur (**System on Chip**)
 - Plateforme mobile / embarquée (*Desktop*) au départ, mais...

Chipset (ou *jeu de composants*)

Pont Nord ou **Graphic Memory Controller Hub**

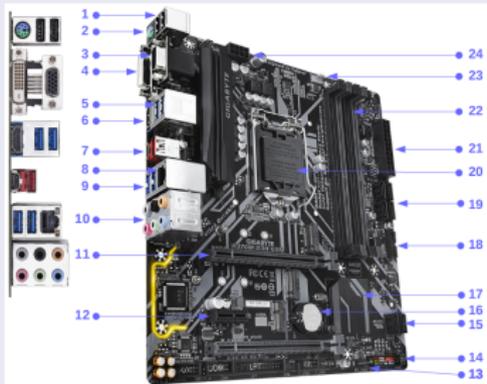
- Communications entre éléments requérant un grand débit
 - Processeur
 - Mémoire
 - Contrôleur mémoire intégré par les processeurs actuels
 - Carte(s) graphique(s) ou encore puce graphique intégrée
 - Contrôleur graphique intégré par certains processeurs actuels chez AMD et Intel Core iX (depuis 2^e gen.), mais pas tous
 - Autres périphériques PCI Express

Pont Sud ou **I/O Controller Hub**

- Com. avec les éléments qui ont un débit plus réduit
 - Anciens ports PATA (ou IDE), parallèle, série
 - PCI Express, SATA, USB, etc.

Architecture d'une carte mère

Carte pour proc. Intel - Socket 1151 / H4 - à une puce ou **Platform CH**

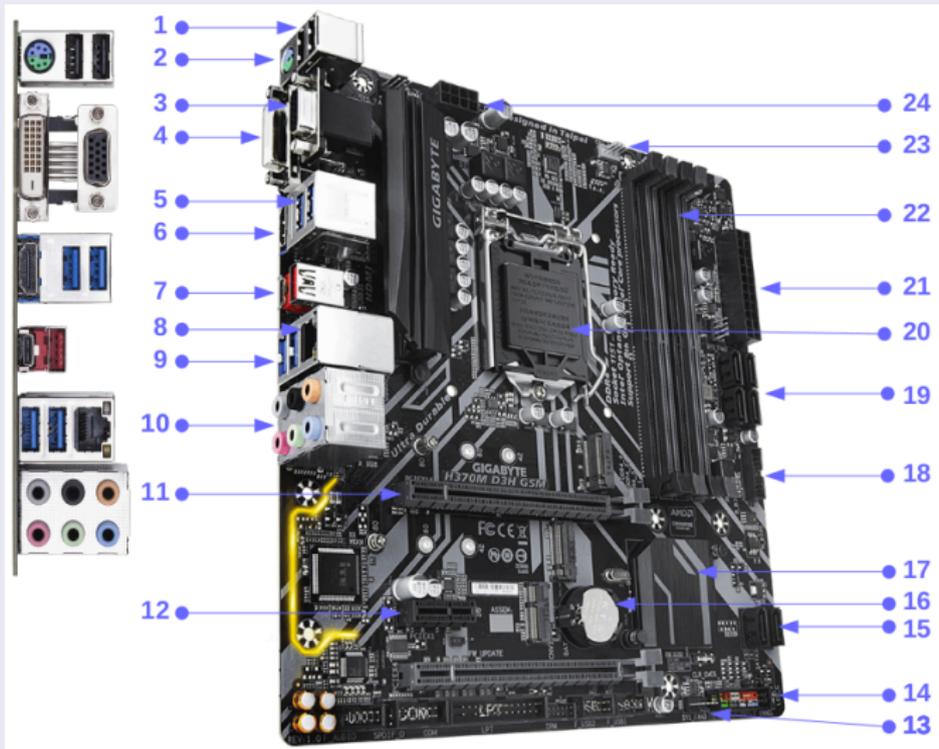


Bus de communication entre processeur et chipset

- Intel → bus série/parallèle Ultra Path Interconnect, Quick PI, *DMI Flexible Interface Display* pour lier cœur graphique et chipset
- AMD → bus série/parallèle *UMI* et *Infinity Fabric*

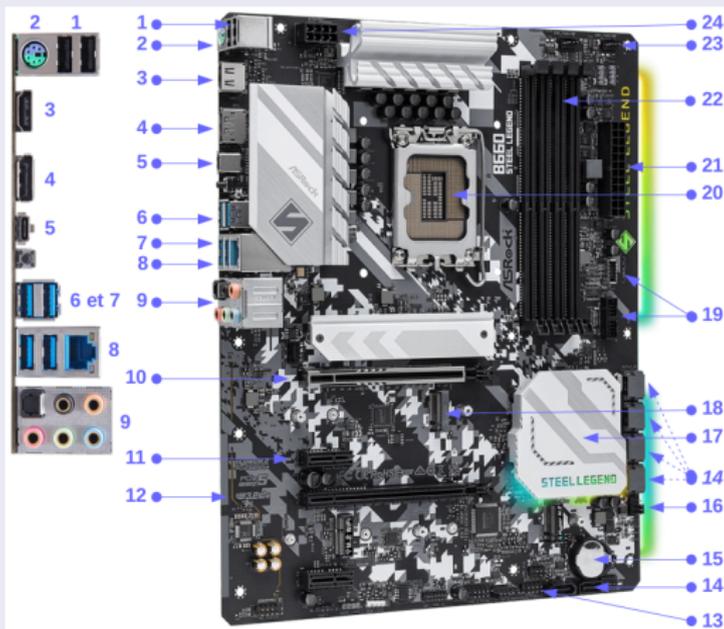
Architecture d'une carte mère

Quizz - Carte mère pour proc. Intel - Socket 1151 / H4



Architecture d'une carte mère pour processeurs Intel

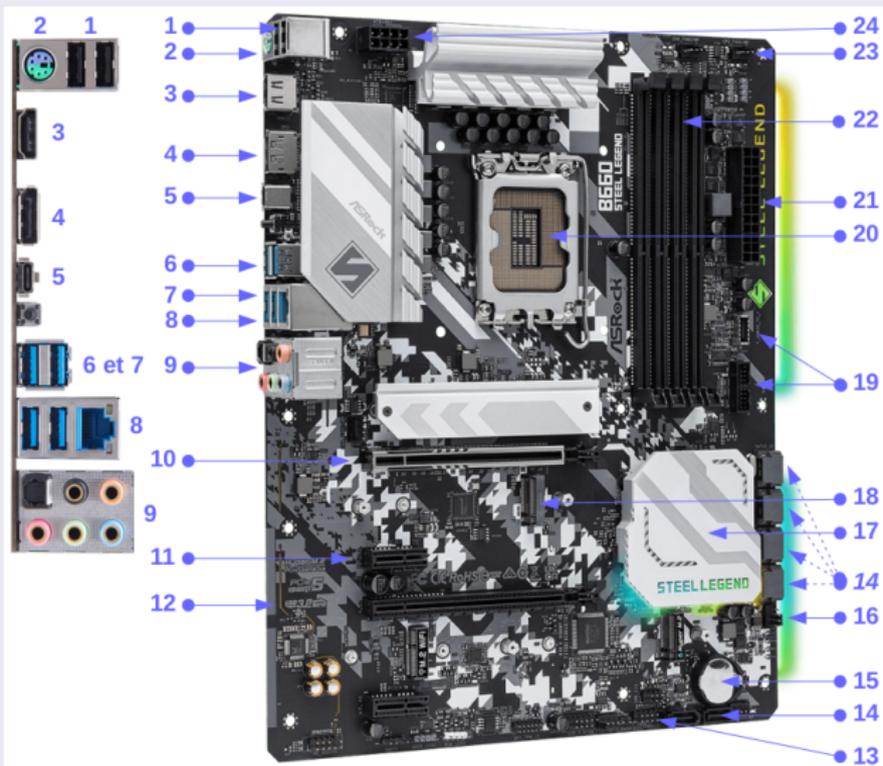
Carte pour proc. Intel - Socket 1700 / V - à une puce ou **Platform CH**



- Lien fabricant de la carte mère - CPU socket (LGA / PGA)
- Lien manuel de la carte à base du chipset B660

Architecture d'une carte mère pour processeurs Intel

Quizz - Carte mère pour proc. Intel - Socket 1700 / V



Architecture d'une carte mère pour processeurs AMD

Carte pour proc. AMD - Socket AM5 - à une puce ou **Platform CH**



- [Lien fabricant de la carte mère - CPU socket \(LGA / PGA\)](#)
- [Lien manuel de la carte à base du chipset X670E](#)

Architecture d'une carte mère pour processeurs AMD

Quizz - Carte mère pour proc. AMD - Socket AM5



Principaux fondateurs de processeurs : AMD et Intel

Distinction ordinateur personnel / station de travail et serveur

- Ordinateur de type PC
 - Gamme AMD
 - Socket AM4 : Ryzen 3, 5, 7, 9 (Zen+, Zen 2 et Zen 3)
 - ~~Socket sTR4X~~ : Ryzen Threadripper (Zen 2)
 - Socket sWRX8 : Ryzen Threadripper Pro (Zen 3)
 - **Socket AM5** : Ryzen 5, 7, 9 et Pro (Zen 4) - PCIe Gen. 5 / DDR5
 - Gamme Intel
 - ~~Socket 1151 / H4~~ : Celeron, Pentium Gxxx0, Core i3, i5, i7, i9 (Kaby Lake, Coffee Lake *Refresh* → avec contrôleur graphique)
 - Socket 1200 / H5 : Celeron Gxxx0, Core i3, i5, i7, i9 (Comet Lake, Rocket Lake → avec contrôleur graphique)
 - Socket 2066 / R4 : Core i7 et i9 (grand nombre de cœurs) (Kaby Lake-X, Cascade Lake-X → sans contrôleur graphique)
 - **Socket 1700 / V** : Celeron, Pentium Gxxx0, Core i3, i5, i7, i9 (Alder Lake, Raport Lake) Successeur : Socket 1851 / V1

Principaux fondateurs de processeurs : AMD et Intel

Distinction ordinateur personnel / station de travail et serveur

- Station de travail - Serveur

Multi-processeur, grand nombre de cœurs,
mémoire cache plus importante, ...

- Gamme AMD → Epyc (Rome / Milan / Genoa / Bergamo → Zen 2 / 3 / 4 / 4c)
 - Processeurs ayant de 8 à 96 / 128 cœurs
 - Configuration à 1 ou 2 processeur(s)
 - Socket SP3, SP5 / SP6
- Gamme Intel → Xeon
 - Déclinaison de chaque génération de processeur Intel Core (Skylake, Kaby Lake, Coffee Lake, Comet Lake, Cascade Lake, Cooper Lake, Ice Lake, Rocket Lake, Sapphir Rapids)
 - Sockets 1151, 1200, 2066, 3647, 4189, 4677

Quels processeurs dans les smartphones et tablettes ?

- Architectures ARM SoC (CPU+GPU+DSP+...) vendues sous licence
- Chaque fabricant personnalise, voire mixe, des composants

Comparaison de processeurs

Spécifications constructeurs

| |  |  |
|------------------------------|---|--|
| <i>Référence</i> | AMD Ryzen 9 7950X | Intel Core i9-13900KS |
| <i>Support</i> | Socket AM5 | Socket 1700 |
| <i>Micro-architecture</i> | Zen 4 | Alder Lake |
| <i>Cœur - Date de sortie</i> | Raphael - Q3'22 | Raptor Lake - Q1'23 |
| <i>Nb de cœurs</i> | 16 | 24 (8 P-cores+16 E-cores) |
| <i>Finesse de gravure</i> | 5 nm (6 nm) | 7 nm (10 nm) |
| <i>Fréquence</i> | 4,5 / 5,7 GHz | 3,2/5,4/5,8+2,4/4,3 / 6 GHz |
| <i>Horloge réelle</i> | 100 MHz | 100 MHz |
| <i>Coefficient</i> | ×45 | ×32/24 |
| <i>Bus processeur</i> | Infinity Fabric | DMI 4.0 ×8 link |
| <i>Cache L1 Inst. / Data</i> | 16 × 32 Kio / 16 × 32 Kio | 8 × 32 Kio / 8 × 48 Kio - P(erformance) 16 × 64 Kio / 16 × 32 Kio - E(fficient) |
| <i>Cache L2</i> | 16 Mio (16 × 1 Mio) | 32 Mio (8 × 2 + 4 × 4) |
| <i>Cache L3</i> | 64 Mio (2 × 32) | 36 Mio (8 × 3 + 4 × 3) |
| <i>Dissipation (TDP)</i> | 170 W | <i>Long</i> 150 W / <i>Short</i> 253 W |
| <i>Prix</i> | 700 euros | 950 euros |

Caractéristiques des barrettes mémoire actuelles

Versions de mémoires DRAM (*Dynamic RAM*)

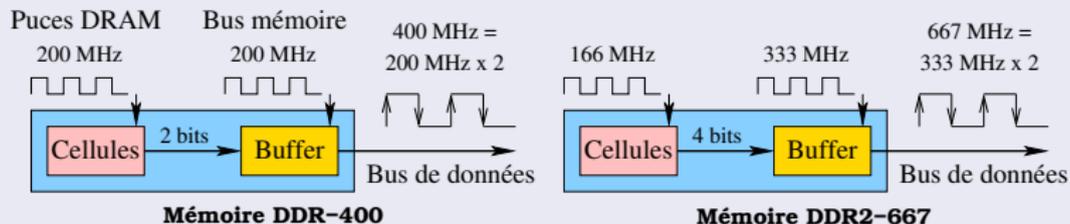
- Synchronisées sur l'horloge réelle du bus processeur
- Constituées de trois éléments fondamentaux :
 - ① puce(s) mémoire DRAM (la matrice de cellules mémoires) ;
 - ② mémoire tampon de prélecture (buffer d'entrées/sorties) ;
 - ③ bus de données.
- Famille des mémoires SDRAM (*Synchronous DRAM*)
 - DDR (*Double Data Rate*)
 - Transfert des données sur fronts montant **et** descendant
 - DDR2, DDR3, DDR4 et DDR5
- Évolutions notables entre les différentes versions :
 - moindre consommation électrique ;
 - DDR/DDR2 → 2,5 V/1,8 V ; DDR3/DDR3L → 1,5 V/1,35 V
 - DDR4/DDR4L → 1,2 V/1,05 V ; DDR5 → 1,1 V
 - augmentation de l'horloge réelle du bus mémoire

Caractéristiques des barrettes mémoire actuelles

Fréquence d'horloge réelle du bus mémoire (F_R)

- Basée sur la fréq. d'horloge réelle des puces DRAM (F_{DRAM})
 - DDR $\rightarrow F_R = F_{DRAM}$ Hz
 - DDR2 $\rightarrow F_R = 2 \times F_{DRAM}$ Hz
 - DDR3 $\rightarrow F_R = 4 \times F_{DRAM}$ Hz
 - DDR4 $\rightarrow F_R = 8 \times (F_{DRAM} = \frac{\lambda}{15})$ GHz
 - DDR5 $\rightarrow F_R = 16 \times (F_{DRAM} = \frac{\lambda}{15})$ GHz
- avec λ qui varie suivant le débit de la barrette
- obtenue à partir de la fréq. d'horloge réelle du bus processeur
 - via le FSB memory ratio ou FSB:DRAM

Principe de fonctionnement



Caractéristiques des barrettes mémoire actuelles

Fréquence d'horloge effective du bus mémoire (F_E) = Transferts / seconde (T/S)

- Nombre après DDRx- = fréq. effective du bus mémoire (F_E)
 - DDR-400 $\rightarrow F_E = 400$ MHz ($F_R = 200$ MHz)
 - DDR2-1066 $\rightarrow F_E = 1066$ MHz ($F_R = 533$ MHz)
 - DDR3-1333 $\rightarrow F_E = 1333$ MHz ($F_R = 667$ MHz)
 - DDR4-2133 $\rightarrow F_E = 2133$ MHz ($F_R = 1066$ MHz)
 - DDR5-4800 $\rightarrow F_E = 4800$ MHz ($F_R = 2400$ MHz)
- Barrettes de même fréquence effective \rightarrow même débit
 - Exemple : DD42-4800/DDR5-4800 $\rightarrow 4800$ MT/s ; 38,4 Go/s
- Dénomination des mémoires

| Nom standard | Fréq. puces | Fréq. bus | Désignation | Débit octets/s |
|--------------|-------------|-----------|-------------|----------------|
| DDR2-1066 | 266 | 533 | PC2-8500 | 8,528 Go/s |
| DDR3-1066 | 133 | 533 | PC3-8500 | 8,528 Go/s |
| DDR4-2133 | 133 | 1066 | PC4-17066 | 17,066 Go/s |
| DDR5-4800 | 150 | 2400 | PC5-38400 | 38,400 Go/s |

Caractéristiques des barrettes mémoire actuelles

Synchronisation (*timings* - en nbre de cycles d'horloge réelle du bus)

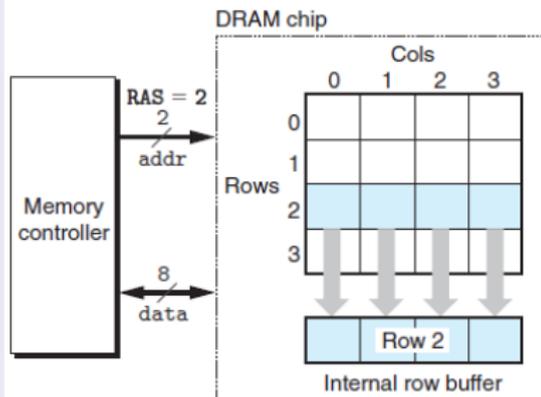
- Paramétrage défini par une notation du genre *CL40-40-40-77*
- Les timings sont donc au nombre de 4, dans l'ordre :
 - **CAS Latency** → temps min. pour accéder à une colonne
 - **RAS to CAS Delay** → temps minimum entre accès ligne et accès colonne ⇒ temps total = $T_{RCD} + \mathbf{CL}$ si ligne active OK
 - **RAS Precharge time** → temps minimum entre 2 accès ligne ⇒ temps total = $T_{RP} + T_{RCD} + \mathbf{CL}$ si ligne active non OK
 - **RAS Active time** → temps min. avant d'initier un autre accès

Identification à partir du type de support

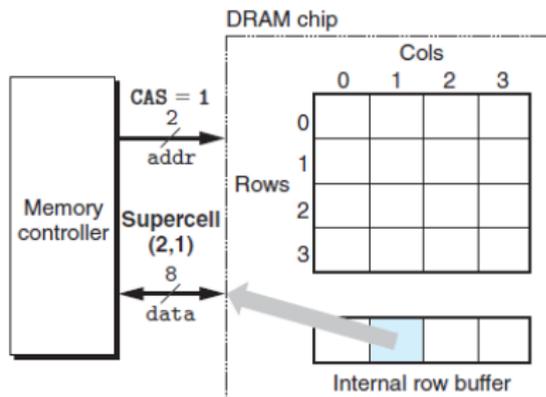
- SDRAM et RAMBUS ⇒ 2 détrompeurs
- DDR et DDR2 ⇒ 1 détrompeur (presque au milieu)
- DDR3, DDR4, DDR5 ⇒ 1 détrompeur (positions différentes)

Caractéristiques des barrettes mémoire actuelles

Lecture d'un octet dans une cellule DRAM



(a) Select row 2 (RAS request).



(b) Select column 1 (CAS request).

(a) Sélection d'une ligne → Row Access Strobe

(b) Sélection d'une colonne → Column Access Strobe

Exercices sur les bus de communication

① Bus Intel DMI 4.0

① Caractéristiques du Core i7 13700KF - Socket 1700 - Q4'22

- Fréquence d'horloge réelle du proc. = 100 MHz ; 16 cœurs ;
- spécification des modes Turbo (coefficients)
 - Turbo Boost Max Technology 3.0 (TBMT3) = 20 ;
 - P-core / E-core Max Turbo Freq. (TBT2) = 19 / 17
- bus processeur DMI 4.0 (8 voies sur le proc. considéré)
 - fréquence d'horloge réelle du bus = 8 GHz ;
 - opérant en DDR, 8 voies et encodage 128b/130b ;
- coefficient Xteur du proc. (P-core) = 34 (E-core = 25) ;
- largeur du bus d'adresses = 46 bits (mémoire physique) et 48 bits (mémoire virtuelle).

② Calculer

- ① Le nombre de transferts par seconde du bus pour 1 voie ;
- ② le débit unidirec. du bus proc. (8 voies) en Mo/s, Mio/s, Go/s ;
- ③ les fréquences de fonctionnement du processeur (Base Freq.) ;
- ④ les fréquences max. grâce aux Turbo TBT2 et TBMT3 ;
- ⑤ la taille de la mémoire physique adressable.

Exercices sur les bus de communication

② Bus mémoire d'une barrette de type DDR5

① Comment calculer la fréquence réelle du bus

- À partir de la fréquence d'horloge réelle des puces DRAM

- DDR $\rightarrow F_R = F_{DRAM}$;
- DDR2 $\rightarrow F_R = 2 \times F_{DRAM}$;
- DDR3 $\rightarrow F_R = 4 \times F_{DRAM}$;
- DDR4 $\rightarrow F_R = 8 \times F_{DRAM}$;
- DDR5 $\rightarrow F_R = 16 \times F_{DRAM}$.

- obtenue à partir de la fréquence d'horloge réelle du processeur.

Dans le cas de la DDR5, on a F_{DRAM} qui est un multiple de $\frac{1}{15}$ GHz, soit : $F_{DRAM} = \frac{\lambda}{15}$ GHz = $\left(\frac{\lambda}{15} \times 10^9\right)$ Hz où $\lambda \geq 1$ définit le débit.

② Caractéristiques de la barrette étudiée

- Coefficient $\lambda = 2,625$;
- largeur du bus de données = 64 bits

③ Calculer

- ① Les fréquences d'horloge réelle et effective du bus mémoire ;
- ② le débit de la barrette mémoire en Go/s et Gio/s ;
- ③ en déduire la désignation de la barrette.

Exercices sur les bus de communication

③ Bus PCIe Gen. 2.0

- ① Caractéristiques du bus série 1× (à une voie)
 - Fréquence d'horloge "réelle" du bus = 2,5 GHz
 - bus pouvant être vu comme opérant en DDR ;
 - pour 8 bits de données, 10 bits envoyés (encodage 8b/10b)

- ② Calculer
 - ① Le nombre de transferts par seconde ;
 - ② le débit du bus (largeur = 1 bit) ;
 - ③ la perte de débit unidirectionnel due aux bits supplémentaires ;
 - ④ à titre de comparaison, donner le pourcentage de perte pour l'encodage 128b/130b.

Vision "DDR" du PCI Express : simplification qui n'est pas la réalité

- Bus réel isosynchrone → pas de signal d'horloge explicite
- Aussi "équivalent" à un bus avec $F_R = 5$ GHz, ni DDR, ni QDR

Unités de mesure

Le bit (0 ou 1) est la plus petite unité de mesure

Unités de mesure basées sur l'octet

- Principalement utilisées pour parler du stockage de données
- Deux types d'unités : en puissances de 2 ; en puissances de 10

| <i>Puissances de 2</i> | | | |
|------------------------|------------|-------------|----------|
| 1 Kibioctet | Kio ou KiB | 1024 octets | 2^{10} |
| 1 Mébioctet | Mio ou MiB | 1024 Kio | 2^{20} |
| 1 Gibioctet | Gio ou GiB | 1024 Mio | 2^{30} |
| 1 Tébioctet | Tio ou TiB | 1024 Gio | 2^{40} |
| 1 Pébioctet | Pio ou PiB | 1024 Tio | 2^{50} |

| <i>Puissances de 10</i> | | | |
|-------------------------|----------|-------------|-----------|
| 1 kilooctet | ko ou kB | 1000 octets | 10^3 |
| 1 Mégaoctet | Mo ou MB | 1000 ko | 10^6 |
| 1 Gigaoctet | Go ou GB | 1000 Mo | 10^9 |
| 1 Téraoctet | To ou TB | 1000 Go | 10^{12} |
| 1 Pentaoctet | Po ou PB | 1000 To | 10^{15} |

- 1 Kibioctet = 1 "Kilo binaire octet"

Exercices sur les bus de communication - Corrections

① Bus Intel DMI 4.0

- ① Nombre de transferts par seconde (N) pour 1 voie égal à

$$\begin{aligned} N &= \text{fréquence d'horloge réelle du bus (Hz)} \times 2 \text{ (car DDR)} \\ &= (8 \times 10^9) \times 2 = 16 \times 10^9 \text{ T/s} = 16 \text{ GT/s} \end{aligned}$$

- ② Débit (unidirectionnel) du bus processeur

$$\begin{aligned} \text{débit} &= (\text{nombre de transferts par seconde} \times \text{largeur}) \text{ bits/s (sans encodage)} \\ &= ((16 \times 10^9) \times 8) \text{ bits/s} = 128 \text{ Gbit/s (sans encodage)} \\ &= \left(((16 \times 10^9) \times 8) \times \frac{128}{130} \right) / 8 = 15753846153,8 \text{ octets/s} \\ &= 15753846,1538 \text{ ko/s} (= 15384615,3846 \text{ Kio/s}) \\ &\approx 15753,85 \text{ Mo/s} (\approx 15024,04 \text{ Mio/s}) \\ &\approx 15,75 \text{ Go/s} \end{aligned}$$

- Remarques (sur le calcul du débit)
 - Largeur égale à 8 car 8 voies.
 - Multiplication par $\frac{128}{130}$ car encodage 128b/130b.

Exercices sur les bus de communication - Corrections

① Bus Intel DMI 4.0 (suite)

③ Fréquences de fonctionnement du processeur (F_P et F_E)

$$\begin{aligned}
 F_P &= \text{fréq. réelle du proc. (Hz)} \times \text{coeff. multiplicateur P-cores} \\
 &= (100 \times 10^6) \times 34 = 3600 \times 10^6 = 3400 \text{ MHz} = 3,4 \text{ GHz} \\
 F_E &= (100 \times 10^6) \times 25 = 2700 \times 10^6 = 2500 \text{ MHz} = 2,5 \text{ GHz}
 \end{aligned}$$

④ Fréquences max. grâce aux Turbo TBT2 et TBMT3 (en MHz)

• Max Turbo Frequency (F_{M2P} et F_{M2E})

$$\begin{aligned}
 F_{M2P} &= 3400 + (19 \times 100) = 5300 \text{ MHz} = 5,3 \text{ GHz} \\
 F_{M2E} &= 2500 + (17 \times 100) = 4200 \text{ MHz} = 4,2 \text{ GHz}
 \end{aligned}$$

• Turbo Boost Max Technology 3.0 (F_{M3})

$$F_{M3} = 3400 + (20 \times 100) = 5400 \text{ MHz} = 5,4 \text{ GHz}$$

⑤ Taille de la mémoire physique adressable

- Mémoire vive \rightarrow "bibliothèque" dont chaque emplacement, repéré par une une adresse, permet de stocker un octet ;
- Une adresse = un nombre binaire \rightarrow il y a autant d'adresses que de nombres binaires représentables

Exercices sur les bus de communication - Corrections

① Bus Intel DMI 4.0 (suite)

⑤ Taille de la mémoire physique adressable (suite)

- Nombre d'adresses défini par le nombre de bits utilisés :
 - 1 bits $\rightarrow 2^1 = 2$ adresses possibles $\Rightarrow 0$ et 1 ;
 - 2 bits $\rightarrow 2^2 = 4$ adresses possibles $\Rightarrow 00, 01, 10$ et 11 ;
 - 3 bits $\rightarrow 2^3 = 8$ adresses possibles $\Rightarrow 000, 001, \dots, 110, 111$;
 - etc. ;
 - 46 bits $\rightarrow 2^{46}$ adresses physiques.
- Taille de la mémoire physique adressable = 2^{46} octets
(une adresse par octet)
 - Soit 64 Tio en unités en puissances de 2 ;
 - Soit $\approx 70,369$ To en puissances de 10.
- *Remarques* :
 - Généralement un SE ne gère pas autant de mémoire ;
 - Habituellement c'est de l'ordre des Gio ou quelques dizaines de Tio avec dans ce cas plusieurs processeurs ;
 - Les périphériques se voient également attribués des adresses.

Exercices sur les bus de communication - Corrections

② Bus mémoire d'une barrette de type DDR5

- ① Fréquence effective du bus mémoire (F_E) égale à

$$F_E = \left(16 \times \left(\frac{2,625}{15} \times 10^9 \right) \right) \times 2 = 5600 \text{ MHz } (\times 2 \text{ car DDR})$$

d'où un nombre de transferts par seconde $N = 5600 \text{ MT/s}$

- ② Débit (unidirectionnel)

$$\begin{aligned} \text{débit} &= (\text{nombre de transferts par seconde} \times \text{largeur}) \text{ bits/s} \\ &= ((5600 \times 10^6) \times 64) / 8 = (5600 \times 8) \times 10^6 \text{ octets/s} \\ &= 44800 \text{ Mo/s, soit } 44,8 \text{ Go/s et } \approx 41,72 \text{ Gio/s} \end{aligned}$$

- ③ Désignation de la barrette

- Barrette PC5-44800, à base de puces mémoire DDR5-5600
- Pour le Core i7 considéré, le débit max. est de 89,6 Go/s
→ 2 barrettes DDR5-5600 (débit max. 44,8 Go/s) en bi-canal

Exercices sur les bus de communication - Corrections

③ Bus PCIe Gen. 2.0

- ① Nombre de transferts par seconde (N) égal à

$$\begin{aligned} N &= \text{fréquence d'horloge réelle (Hz)} \times 2 \quad (\times 2 \text{ car DDR}) \\ &= (2,5 \times 10^9) \times 2 = 5 \text{ GT/s} \end{aligned}$$

- ② Débit (unidirectionnel) pour 1 voie (directement avec encodage)

$$\begin{aligned} \text{débit} &= (\text{nombre de transferts par seconde} \times \text{largeur}) \times \frac{8}{10} \text{ bits/s} \\ &= \left(((5 \times 10^9) \times 1) \times \frac{8}{10} \right) / 8 = 5 \times 10^8 \text{ octets/s} \\ &= 500 \text{ Mo/s} \end{aligned}$$

Remarque (sur le calcul du débit) :

- On multiplie par $\frac{8}{10} \rightarrow$ pour 8 bits de données, 10 bits d'envoyés
- ③ Perte de débit $\rightarrow \frac{2}{10} = 20\%$ du débit max. unidirectionnel
- ④ Perte dans le cas de l'encodage 128b/130b $\rightarrow \frac{2}{130} \approx 1,54\%$