



# Hazard sul controllo

Prof. Alberto Borghese  
Dipartimento di Scienze dell'Informazione  
[alberto.borghese@unimi.it](mailto:alberto.borghese@unimi.it)

Università degli Studi di Milano

Riferimento al Patterson: 4.7, 4.8



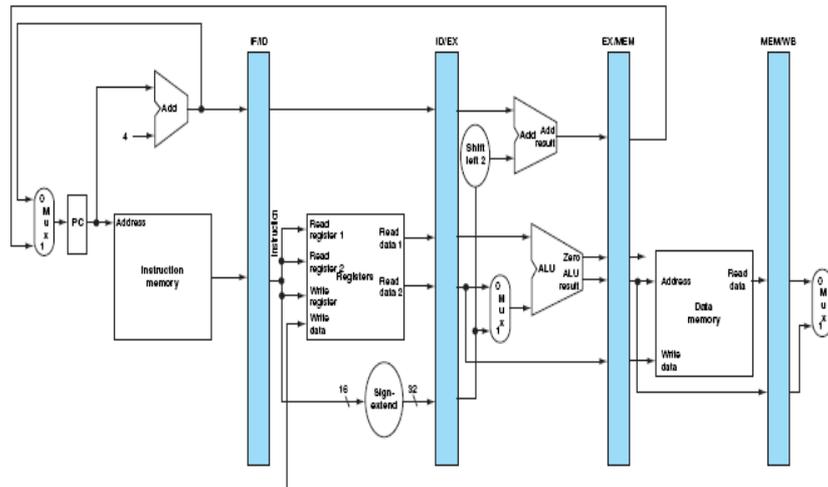
# Sommario

Riorganizzazione del codice (delay slot)

Esercizi



# CPU con pipeline



# Esempio di Hazard sul controllo



sub \$s2, \$s1, \$s3	IF	ID	EX \$1-\$3	MEM	WB s->\$2			
beq \$t2, \$s6, 24		IF	ID	EX Zero if (\$s2 == \$s5)	MEM	WB		
or \$t7, \$s6, \$s7			IF	ID	EX	MEM	WB	
add \$t4, \$s8, \$s8				IF	ID	EX	MEM	WB
and \$s5, \$s6, \$s7					IF	ID	EX	MEM
add \$t0, \$t1, \$t2						IF	ID	EX

**In caso di salto:** dovrei avere disponibile all'istante in cui inizia l'esecuzione dell'istruzione or l'indirizzo dell'istruzione add e non eseguire la or, la add e la and.

NB L'indirizzo scritto nel PC corretto deve essere disponibile prima dell'inizio della fase di fetch. Ho 3 istruzioni sbagliate in pipeline.

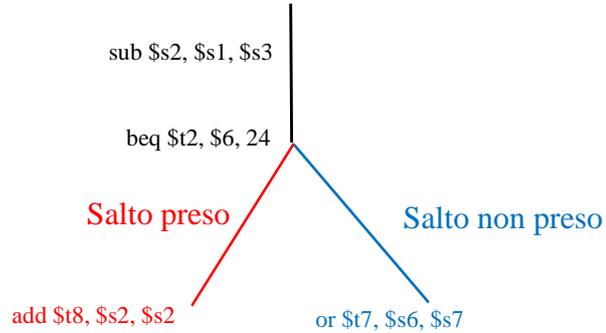
NB Il PC è master/slave per cui occorre che l'indirizzo sia pronto prima dell'inizio della fase di fetch.



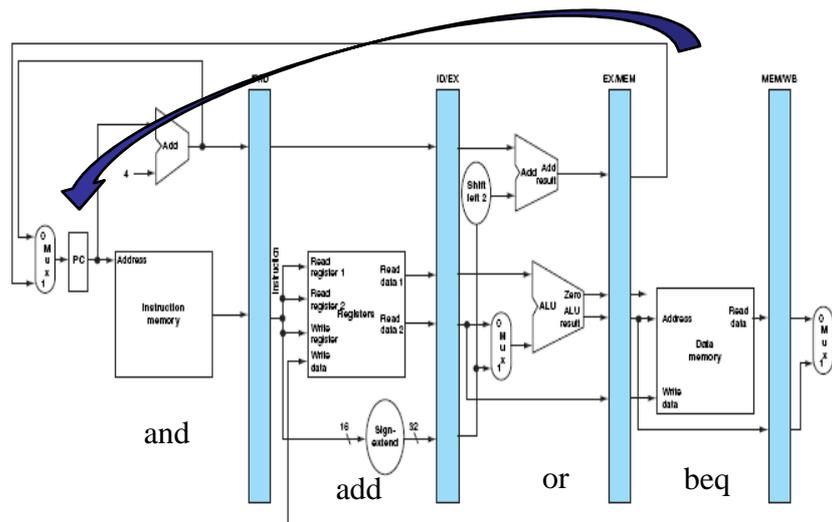
## Hazard sul controllo



sub \$s2, \$s1, \$s3
beq \$t2, \$6, 24
or \$t7, \$s6, \$s7
add \$t4, \$s8, \$s8
and \$s5, \$s6, \$s7
add \$t0, \$t1, \$t2
sw \$s3, 24(\$t1)
addi \$t7, \$s6, 10
add \$t8, \$s2, \$s2
and \$s5, \$s6, \$s7
add \$t0, \$t1, \$t2



## Criticità sul controllo



Il valore del PC può essere aggiornato nella fase di Memoria  
 Le istruzioni in fase di IF, ID, EX potrebbero non dovere essere eseguite.



## Soluzioni alla criticità nel controllo



Modifiche strutturali per l'anticipazione dei salti.  
&  
Riordinamento del codice (delayed branch).



## Esempio di riorganizzazione del codice per le istruzioni di branch



<pre>if (a == b) {     s2 = s0 + s1; }</pre>	<pre>if (a == b) {     s2 = s0 + s1;     s3 = s4 + s5; } else {     s3 = s4 + s5; }</pre>
<pre>s3 = s4 + s5; salta: s6 = 2;</pre>	<pre>s6 = 2;</pre>



## Esempio di riorganizzazione del codice - II



```

if (a == b)
{
    s2 = s0 + s1;
}
else
{
    t2 = t0 + t1;
}
s5 = s4 + s3;
t5 = 2;

```

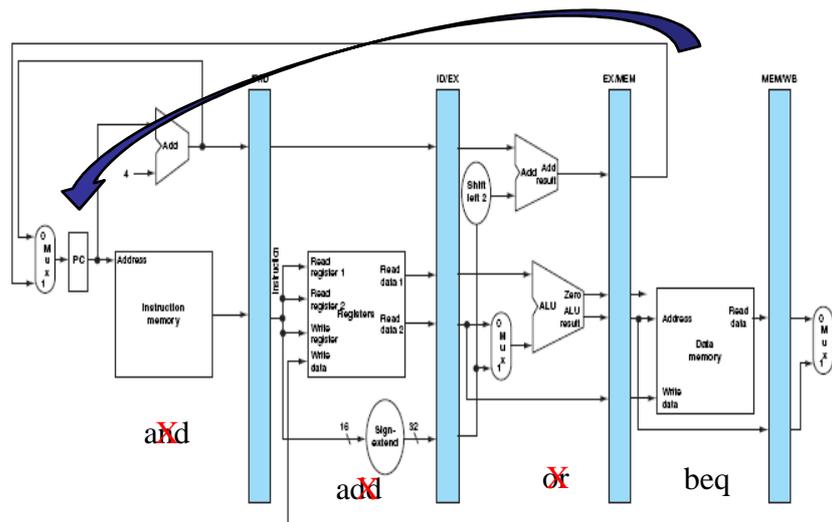
```

if (a == b)
{
    s2 = s0 + s1;
    s5 = s4 + s3;
}
else
{
    t2 = t0 + t1;
    s5 = s4 + s3;
}
t5 = 2;

```



## Criticità sul controllo



beq è un salto ritardato, rispetto al codice, il salto viene generato 3 cicli dopo.  
 Questi 3 cicli di ritardo vengono chiamati **delay slot**.



## Esempio di delayed branch (1 solo delay slot)



Originale	From target	From before
<i>sub \$t5, \$t8, \$s8</i>	<i>sub \$t5, \$t8, \$s8</i>	<i>add \$s4, \$t0, \$t1</i>
<i>add \$s4, \$t0, \$t1</i>	<i>add \$s4, \$t0, \$t1</i>	<i>beq \$s5, \$s6, salto</i>
<i>beq \$s5, \$s6, salto</i>	<i>beq \$s5, \$s6, salto</i>	<i>sub \$t5, \$t8, \$s8</i>
<i>and \$s0, \$s0, \$s1</i>	<i>add \$t5, \$t4, \$t3</i>	<i>and \$s0, \$s0, \$s1</i>
salto:	salto:	salto:
<i>add \$t5, \$t4, \$t3</i>	<i>add \$t6, \$t7, \$t7</i>	<i>add \$t5, \$t4, \$t3</i>
<i>add \$t6, \$t7, \$t7</i>		<i>add \$t6, \$t7, \$t7</i>

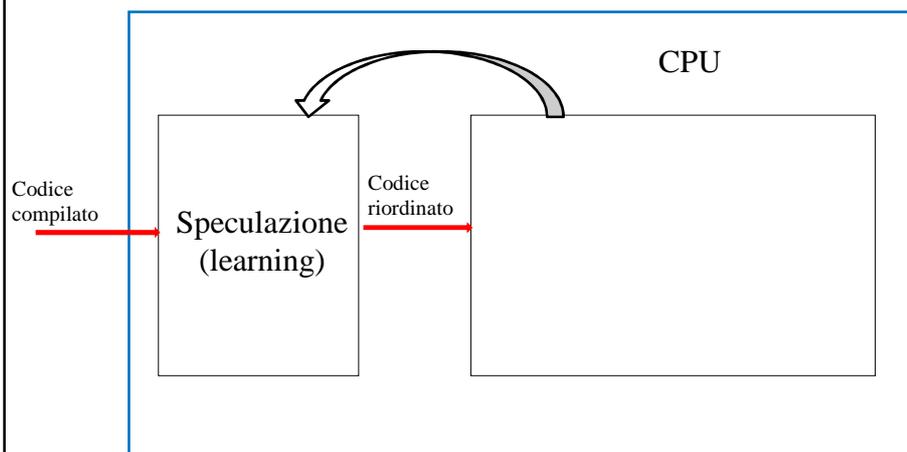
L'istruzione *add \$t5, \$t4, \$t3* o *sub \$t5, \$t8, \$s8* viene comunque eseguita, il salto (se richiesto) avviene all'istante successivo.

Riempio quindi con queste istruzioni, istruzioni da eseguire comunque, lo slot dopo la branch, denominato branch delay slot.

Controllo di non inserire Hazard sui dati



## CPU con Predizione

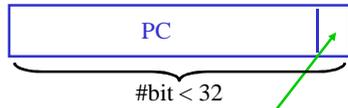




# Branch prediction buffer



Branch prediction ad esempio tramite: branch prediction buffer (4 kbyte nel Pentium 4)  
Si trova nel circuito di speculazione.



Bit meno significativi del PC

Bit che indica se l'ultima volta il salto era stato eseguito o meno.

### Problema:

Previsione relativa ad una beq con gli stessi bit meno significativi del PC. E' un problema?

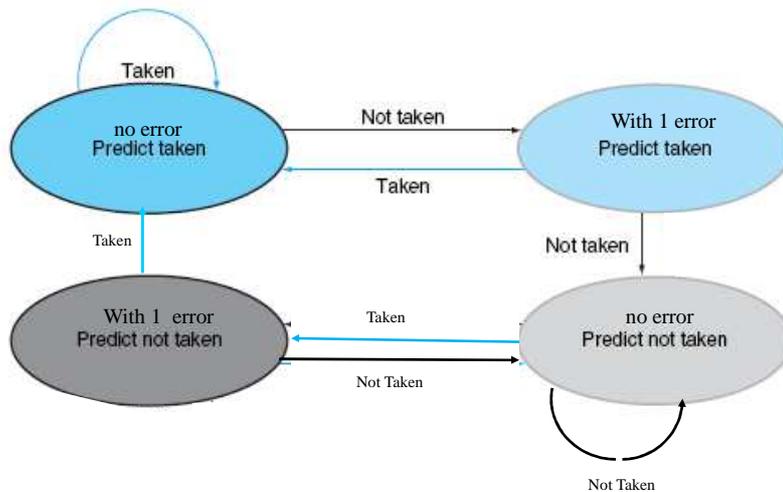
```
START: beq $t0, $t1, SALTA    for(t0=0;t0<=t1;t0++)
      add $s0, $s1, $s2      {
      sub $s3, $s4, $s5
      addi $t0 $t0, 1
      j START                }
SALTA: and $t2, $t3, $t4
```

In questo caso suppongo di non dovere saltare. Procedo in sequenza.  
Se la previsione è sbagliata, devo annullare la add e saltare a SALTA.

Algoritmi di ottimizzazione dello scheduling per previsione ottima del salto.



# Branch Prediction buffer a 2 bit

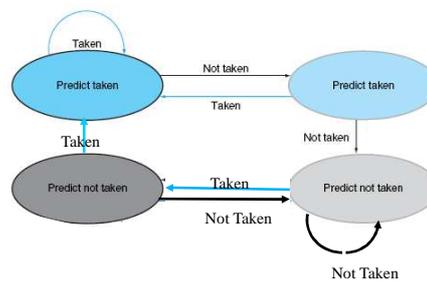




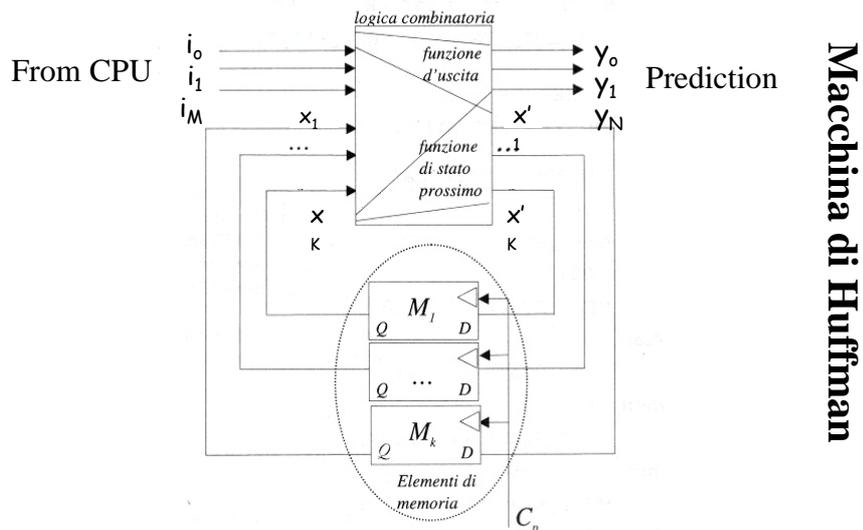
## Sintesi della FSM della Branch Prediction



	I=Taken	I=NotTaken	Y
S=Taken 0 errors	Taken 0 errors	Taken 1 error	Predict taken
S = Taken 1 error	Taken 0 errors	Not Taken 1 error	Predict taken
S=Not Taken 0 errors	Not Taken 1 error	Not Taken 0 errors	Predict Not taken
S = Not Taken 1 error	Taken 1 error	Not Taken 0 errors	Predict Not taken



## Implementazione del BPB



Gli elementi di memoria sono contenuti nel Branch Prediction Buffer



## Evoluzioni della branch prediction



- 1) **Correlating predictors.** Comportamento locale e globale dei salti. Tipicamente 2 predittori a 2 bit. Viene scelto il predittore che correla meglio con la storia del salto.
- 2) **Tournament predictors.** Vengono utilizzati predittori multipli a 1 o 2 bit, e per ogni branch viene selezionato il predittore migliore. Il selettore seleziona quale dei due bit di informazione utilizzare, in base alla loro accuratezza di predizione. Solitamente viene utilizzato un predittore che analizza informazioni locali (di contesto), un altro che analizza informazioni globali (di contesto). Informazioni di contesto possono ad esempio essere contenute in registri.... Il codice di selezione per il selettore viene memorizzato nel branch prediction buffer.



## Salto incondizionato



Utilizzato all'interno dei cicli for / while. Non pone problemi. Si risolve con la riorganizzazione del codice

400:	add \$s0, \$s1, \$s2	400:	j 80004	
404:	j 80000	404:	add \$s0, \$s1, \$s2	
Label	408:	and \$s1, \$s2, \$s3	408:	and \$s2, \$s2, \$s3
80000:	or \$t0, \$t1, \$t2	80000:	or \$t0, \$t1, \$t2	
80004:	sub \$t3, \$t4, \$t5	80004:	sub \$t3, \$t4, \$t5	

j “lavora” nella fase di decodifica. Viene eseguita un’istruzione prima del salto: delayed jump. Riempio tutti gli slot di esecuzione.

L’esecuzione avviene fuori ordine, ma l’utente non vede differenze.

Come viene modificata la CPU (parte di datapath e parte di controllo)?



## Salto incondizionato – soluzione II



Prendo l'istruzione dalla destinazione del salto.

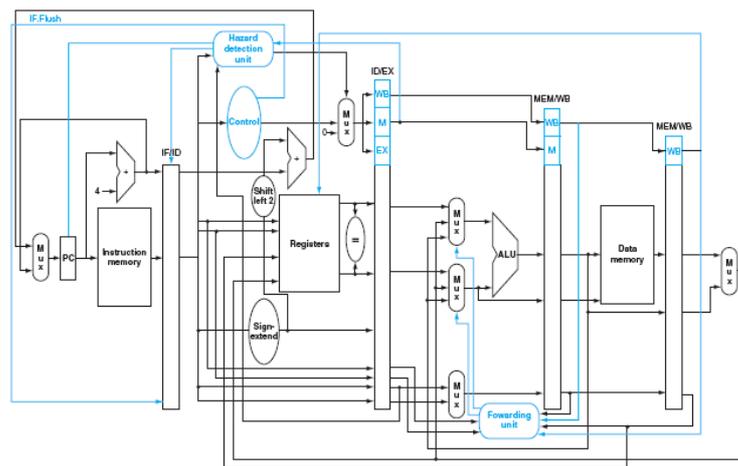
	400:	add \$s0, \$s1, \$s2	400:	add \$s0, \$s1, \$s2
	404:	j 80000	404:	j 80004
Label	408:	and \$s1, \$s2, \$s3	408:	or \$t0, \$t1, \$t2
			412:	and \$s2, \$s2, \$s3
	80000:	or \$t0, \$t1, \$t2	80004:	sub \$t3, \$t4, \$t5
	80004:	sub \$t3, \$t4, \$t5		

Riempio tutti gli slot di esecuzione.

L'assemblatore (ri)ordina il codice.



## Esercizio



Data la CPU sopra, specificare il contenuto di TUTTE le linee (dati e controllo) quando è in esecuzione il seguente segmento di codice:

0x400 addi \$t3, \$t1, 32

0x404 sub \$t4, \$t1, \$t1

0x408 add \$t1, \$t2, \$t3

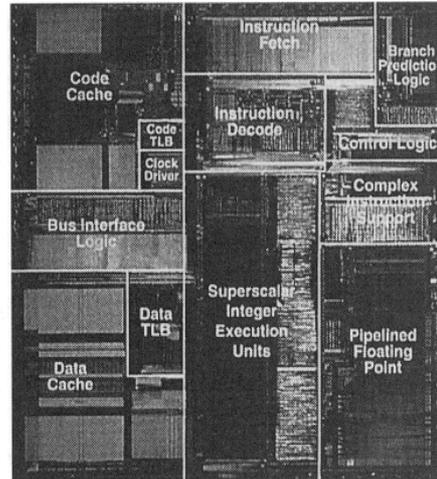
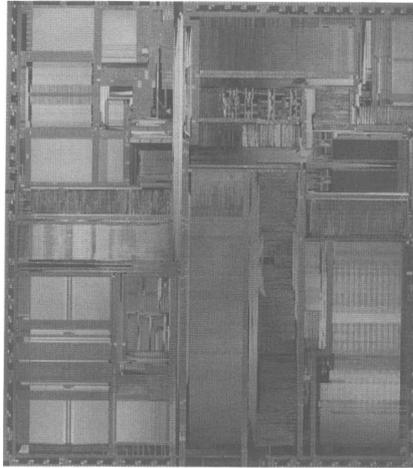
0x 40C beq \$t1, \$s0, 40

0x410 sw \$s2, 64(\$s0)

quando l'istruzione di addi si trova in fase di WB. Specificare sullo schema (con colore o con tratto grosso) quali linee, all'interno dei diversi stadi, trasportino dati e segnali di controllo utili all'esecuzione dell'istruzione, riferendosi alla situazione in cui l'istruzione di addi è in fase di WB.



## Il pentium



## Sommario



Riorganizzazione del codice (delay slot)

Esercizi