



Trend di sviluppo delle pipeline

Prof. Alberto Borghese
Dipartimento di Informatica
alberto.borghese@unimi.it

Università degli Studi di Milano

Capitoli Patterson 3.6, 3.7, 4.10, 4.11, 6.3



Sommario

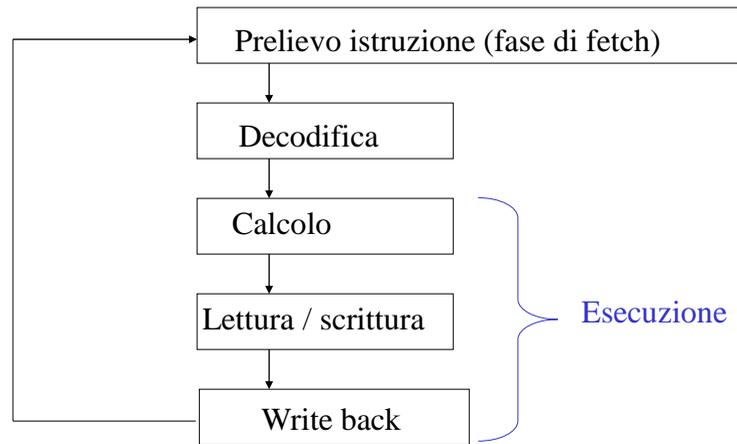
Superpipeline

Multiple-Issue

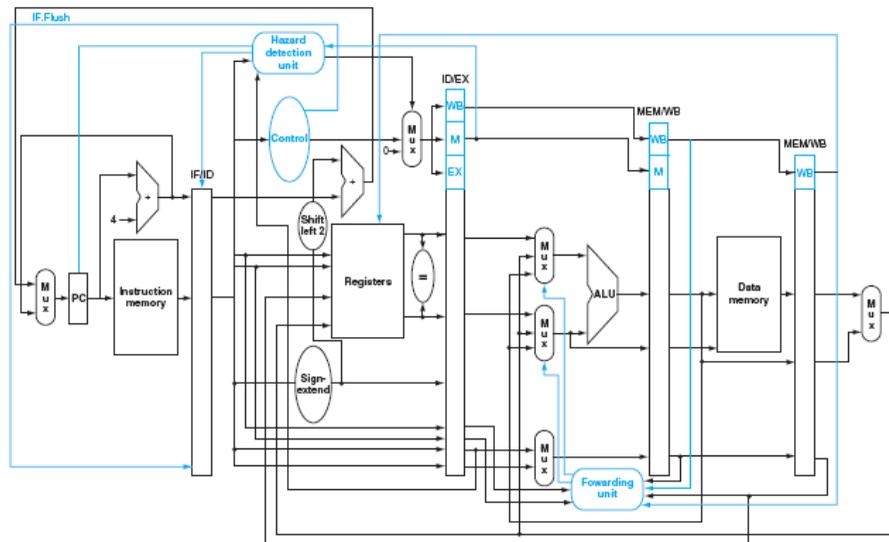
Architetture SIMD



Ciclo di esecuzione di un'istruzione MIPS

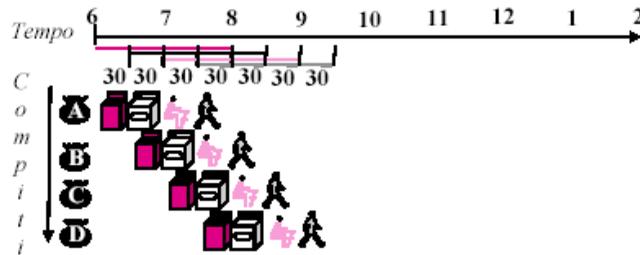


CPU con pipeline completa della gestione degli hazard





Come creare pipeline più profonde



Occorre suddividere gli stadi di base in stadi più semplici (e.g. lavaggio -> “lavaggio” + “risciacquo + centrifuga”).

Problemi:

- Bilanciamento del carico di lavoro: occorre ottenere stadi che hanno approssimativamente lo stesso cammino critico (stessa durata). Il clock è unico.
- Criticità sui dati: stalli più frequenti.
- Criticità sul controllo: numero maggiore di stadi di cui annullare l'esecuzione (flush).



Superpipeline



Superpipeline (pipeline più profonda). Throughput = $N_{\text{stadi}} * f_{\text{clock}}$

MIPS ha 5 istruzioni in esecuzione per ogni ciclo di clock (IPC = 5).

Una pipeline con 10 stadi avrebbe un IPC = 10 teorico.

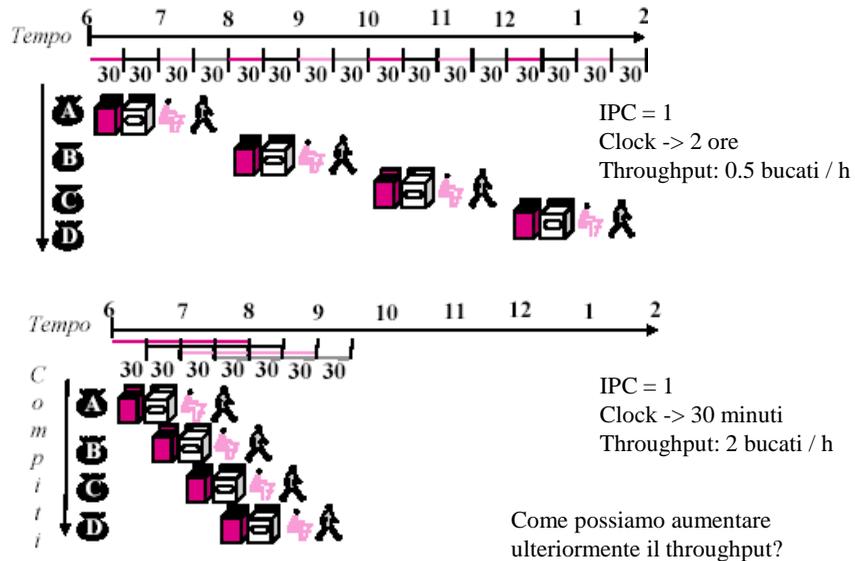
Problemi: aumento degli hazard, complessità circuitale, potenza assorbita.

Microprocessore	Anno	Frequenza del clock	Stadi di pipeline	Ampiezza del pacchetto	Esecuzione fuori ordine / Speculazione	Core per chip	Potenza assorbita
Intel 486	1989	25 MHz	5	1	No	1	5 W
Intel Pentium	1993	66 MHz	5	2	No	1	10 W
Intel Pentium Pro	1997	200 MHz	10	3	Si	1	29 W
Intel Pentium 4 Willamette	2001	2000 MHz	20	3	Si	1	75 W
Intel Pentium 4 Prescott	2004	3600 MHz	31	3	Si	1	103 W
Intel Core	2006	2930 MHz	14	4	Si	2	75 W
Intel Core i5 Nehalem	2010	3300 MHz	14	4	Si	1	87 W
Intel Core i7 Ivy Bridge	2012	3400 MHz	14	4	Si	8	77 W

ILP



Lavanderia con pipeline



Sommario

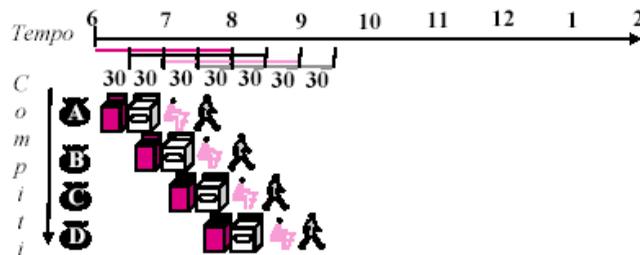
Superpipeline

Multiple-Issue

Architetture SIMD



Come aumentare le prestazioni?



Moltiplicare le unità funzionali in modo da iniziare più bucati nello stesso slot di tempo (lavorazione in parallelo):

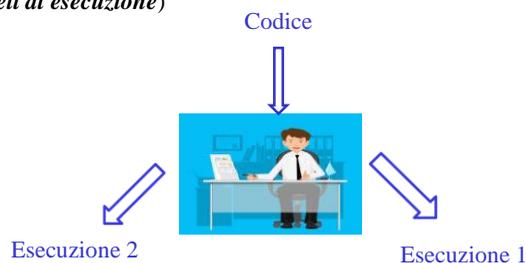
- Più lavatrici
- Più asciugatrici
- Più stiratrici
- **Sempre un unico impiegato che smista la biancheria portata in negozio.**



Pipeline avanzate: esecuzione parallela



Vengono avviate a esecuzione due istruzioni o più **simultaneamente** (moltiplicazione delle unità funzionali => *cammini paralleli di esecuzione*)



“**Multiple-issue**” (esecuzione parallela).

Static multiple issues (ordine delle istruzioni deciso dal compilatore)

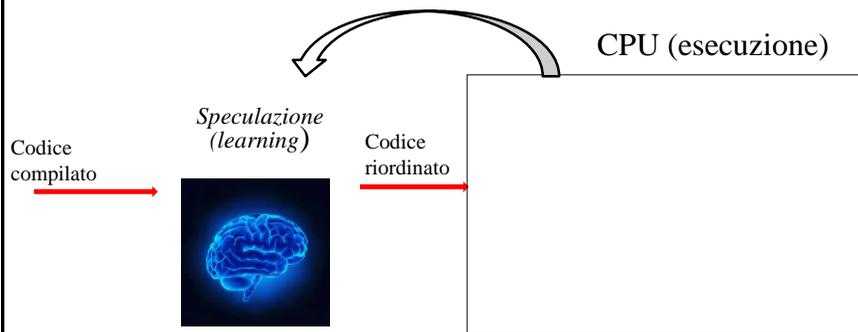
Dynamic multiple issues (ordine delle istruzioni deciso run-time dalla CPU).

Corrisponde alla suddivisione del lavoro tra SW e HW, cioè tra il compilatore ed il processore (anche nell’identificazione e soluzione degli **hazard sui dati e sul controllo**).

Instruction level parallelism (ILP), parallelismo implicito (a livello delle istruzioni).



CPU con speculazione



La speculazione serve per predire cosa farà il codice e per riordinarlo.

- SW (compilatore, multiple-issue statiche)
- HW (scheduler, multiple-issue dinamiche)



Speculazione



Predizione del risultato di una branch => scambiare codice di destinazione del salto con il codice successivo alla branch.

Predizione che l'indirizzo di una store seguita da una load non sia lo stesso (NB indirizzo = base_address + offset, sono molti i modi di ottenere lo stesso indirizzo) => introdurre istruzioni tra store e load per evitare stalli.

Il compilatore e/o il processore provvedono a riordinare l'ordine di trasmissione delle istruzioni alla CPU (parallelismo statico) o alla parte di CPU che provvede all'esecuzione del codice.



Speculazione errata



Se la speculazione non è corretta => **roll-back**: Eliminare ogni effetto delle istruzioni eseguite “per sbaglio” (cf. flush pipeline in quelle branch per le quali la predizione era risultata sbagliata).

Multiple-issue statiche. Vengono introdotte ulteriori istruzioni dal compilatore, che controllano che la speculazione sia stata corretta e, nel caso, rimandano a una procedura di **fix-up**.

Multiple-issue dinamiche. La CPU mantiene i risultati in un buffer fino a quando la speculazione è stata risolta: il risultato viene scritto nel register file o in memoria oppure viene semplicemente **scartato** se la speculazione risulta errata.

Cosa fare delle eccezioni che vengono sollevate su un'istruzione che viene eseguita in base a una speculazione errata?

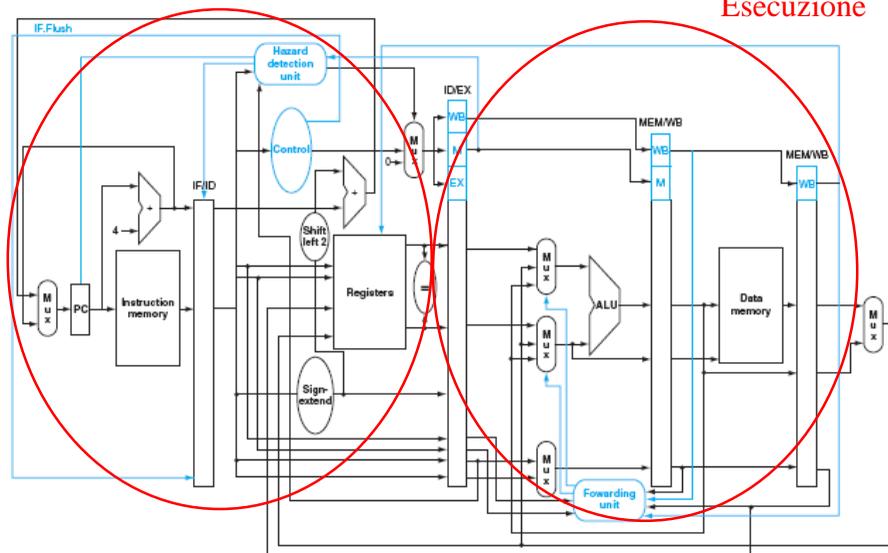


CPU con pipeline



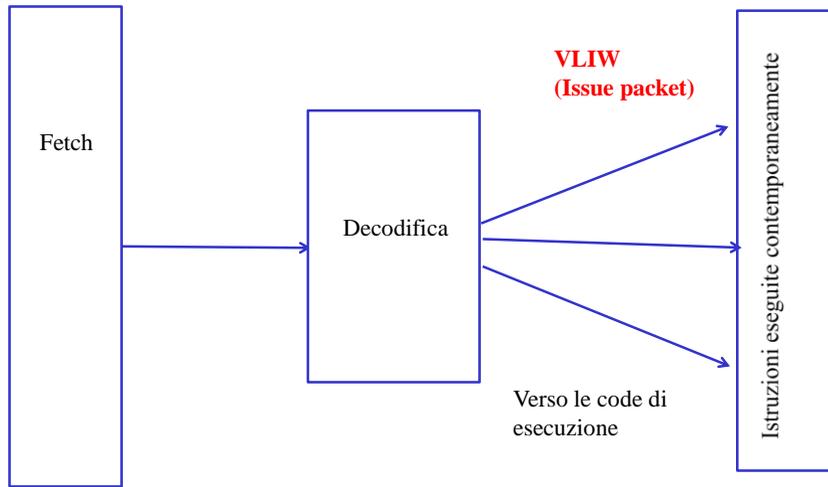
Fetch & decode

Esecuzione





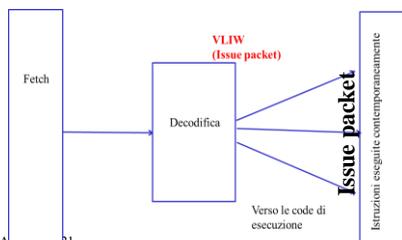
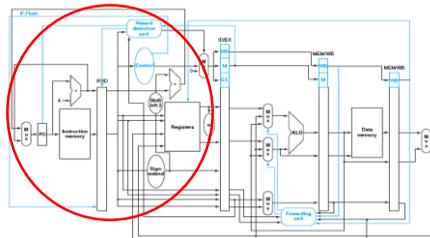
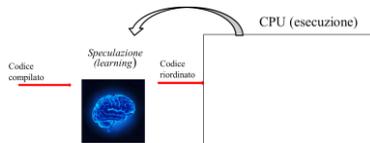
Pipeline Multiple Issue statica



Riorganizzazione del codice da parte del compilatore



Issue packet

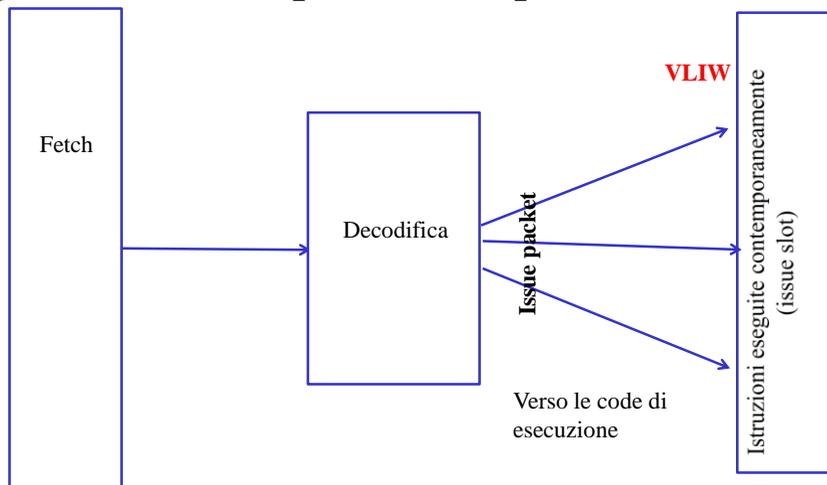


Issue packet (informazioni avviate sul data-path dopo la decodifica):

- Dati
- Registri
- Tipo operazione
- **Può comprendere più istruzioni avviate in parallelo**



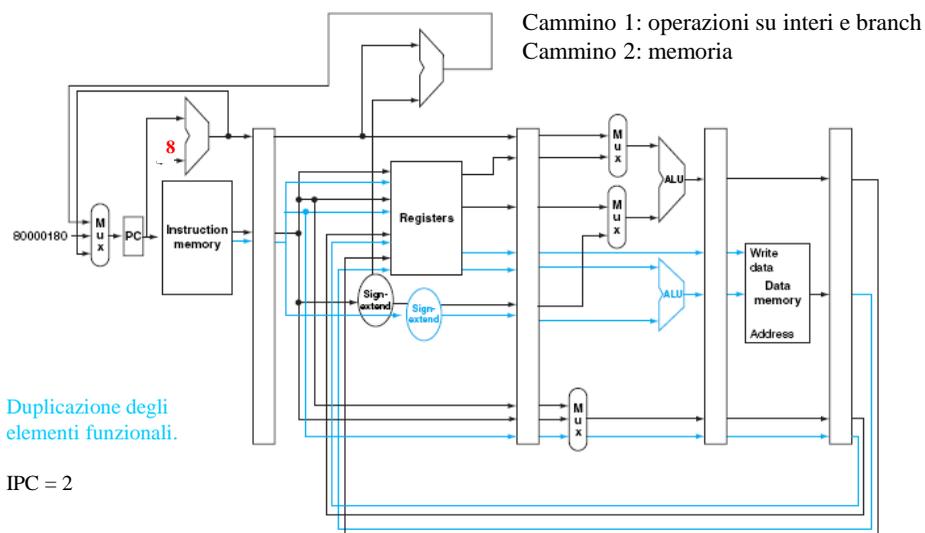
Struttura Pipeline Multiple Issue statica



Issue packet can be viewed as a Very-Long-Instruction-Word (VLIW)
 Esistono dei vincoli su quali istruzioni inserire nello stesso issue packet
 L'ordine di esecuzione viene deciso dal compilatore.
 Primi progetti: Itanium (2000), Itanium-2 (2002) by Intel.



Multiple-issue statica: il MIPS64



Duplicazione degli
 elementi funzionali.

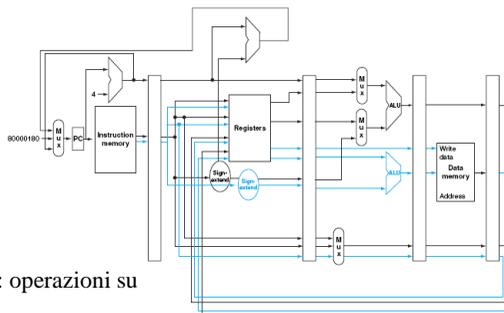
IPC = 2



Multiple-issue statica: il MIPS64



Tipo di istruzioni	Stadi di pipeline								
ALU o salto	IF	ID	EX	MEM	WB				
Load o store	IF	ID	EX	MEM	WB				
ALU o salto		IF	ID	EX	MEM	WB			
Load o store		IF	ID	EX	MEM	WB			
ALU o salto			IF	ID	EX	MEM	WB		
Load o store			IF	ID	EX	MEM	WB		
ALU o salto				IF	ID	EX	MEM	WB	
Load o store				IF	ID	EX	MEM	WB	



VLIW di 64 bit.

Fetch e decodifica semplificata:

Istruzione 1 => Cammino 1: operazioni su interi e branch

Istruzione 2 => Cammino 2: operazioni su memoria



Problemi nella creazione dello issue packet



Hazard sul controllo. Le due istruzioni nei branch delay slot possono dovere essere eliminate dalla pipeline (nel caso in cui la predizione si riveli errata).

Hazard sui dati oltre a quelli insiti nel codice sequenziale, si generano **hazard dovuti alla parallelizzazione del codice.**

~~add \$t0, \$t1, \$t2~~
lw \$s0, 40(\$t0)

Non provoca stallo su una pipeline single issue ma provoca stallo di 1 istruzione nella pipeline a due vie:

è errata:

è corretta:

	Q1	Q2
	add \$t0, \$t1, \$t2	lw \$s0, 40(\$t0)
	add \$t0, \$t1, \$t2	nop
	nop	lw \$s0, 40(\$t0)

Hazard sui dati (stall on load).

~~lw \$s0, 40(\$t0)~~
add \$t0, \$t1, \$s0

Provoca stallo di 1 istruzione (1 slot) su una pipeline single issue
Provoca stallo di 2 istruzioni (1 slot) nella pipeline a due vie:

è errata:

è corretta:

	Q1	Q2
	add \$t0, \$t1, \$s0	lw \$s0, 40(\$t0)
	nop	lw \$s0, 40(\$t0)
	nop	nop
	add \$t0, \$t1, \$s0	nop



Esempio

```

Ciclo: lw  $t0, 0($s1)  #vett[i] -> $t0
        addu $t0, $t0, $s2 #vett[i] + $s2
        sw  $t0, 0($s1)  #vett[i] <- $t0
        addi $s1, $s1, -4 #vett[i-1]
        bne $s1, $zero, Ciclo
        or  $s6, $s7, $s5

```

A ogni iterazione leggiamo vett[i], sommiamo s2, scriviamo vett[i] => vett[i] = vett[i] + s2;

Vincoli per il compilatore (codice):

- **addi** non può essere eseguita prima della **lw** (1 stadio).
- **addi** non può essere eseguita prima della **sw** (1 stadio).
- **addu** ha bisogno del contenuto di \$t0 all'inizio della fase EXE, questo viene disponibile solo nella fase di WB della **lw** (2 stadi).
- **bne** ha bisogno del contenuto di \$s1 all'inizio della fase DEC, questo viene disponibile solo nella fase di MEM della **addi** (2 stadi)
- **sw** ha bisogno del contenuto di \$t0 all'inizio della fase di MEM, questo viene disponibile solo nella fase di MEM della **addu** (1 stadio)

Vincoli per il compilatore (struttura):

- 2 cammini di esecuzione: Q1 per interi e salti condizionati, Q2 per accesso alla memoria.



Esempio

```

Ciclo: lw  $t0, 0($s1)  #vett[i] -> $t0
        addu $t0, $t0, $s2 #vett[i] + $s2
        sw  $t0, 0($s1)  #vett[i] <- $t0
        addi $s1, $s1, -4 #vett[i-1]
        bne $s1, $zero, Ciclo
        or  $s6, $s7, $s5

```

Ciclo:	nop	lw \$t0, 0(\$s1)	1
	nop	nop	2
	addu \$t0, \$t0, \$s2	sw \$t0, 0(\$s1)	3
	addi \$s1, \$s1, -4	nop	4
	bne \$s1, \$zero, Ciclo	nop	5
	or \$s6, \$s7, \$s5		6

IPC = 1....
Si può fare meglio?

Vincoli per il compilatore (codice):

- **addi** non può essere eseguita prima della **lw** (1 stadio).
- **addi** non può essere eseguita prima della **sw** (1 stadio).
- **addu** ha bisogno del contenuto di \$t0 all'inizio della fase EXE, questo viene disponibile solo nella fase di WB della **lw** (2 stadi).
- **bne** ha bisogno del contenuto di \$s1 all'inizio della fase DEC, questo viene disponibile solo nella fase di MEM della **addi** (2 stadi)
- **sw** ha bisogno del contenuto di \$t0 all'inizio della fase di MEM, questo viene disponibile solo nella fase di MEM della **addu** (1 stadio)

Vincoli per il compilatore (struttura):

- 2 cammini di esecuzione: Q1 per interi e salti condizionati, Q2 per accesso alla memoria.



Riordinamento del codice



```

Ciclo: lw  $t0, 0($s1)
        addi $s1, $s1, -4
        addu $t0, $t0, $s2
        sw  $t0, 4($s1)
        bne $s1, $zero, Ciclo
        or  $s6, $s7, $s5
  
```

Da 5 cicli di clock a 4 cicli di clock per ogni iterazione. IPC = 1 -> IPC = 1.2!!! non IPC = 2

NB \$s1 viene decrementato di 4 prima

Ciclo:	nop	lw \$t0, 0(\$s1)	1
	addi \$s1, \$s1, -4	nop	2
	addu \$t0, \$t0, \$s2	nop	3
	bne \$s1, \$zero, Ciclo	sw \$t0, 4(\$s1)	4
	or \$s6, \$s7, \$s5		5

Vincoli per il compilatore (codice):

- **addi** non può essere eseguita prima della **lw** (1 stadio).
- **addi** non può essere eseguita prima della **sw** (1 stadio).
- **addu** ha bisogno del contenuto di \$t0 all'inizio della fase EXE, questo viene disponibile solo nella fase di WB della **lw** (2 stadi).
- **bne** ha bisogno del contenuto di \$s1 all'inizio della fase DEC, questo viene disponibile solo nella fase di MEM della **addi** (2 stadi)
- **sw** ha bisogno del contenuto di \$t0 all'inizio della fase di MEM, questo viene disponibile solo nella fase di MEM della **addu** (1 stadio)



Analisi del ciclo



```

Ciclo: lw  $t0, 0($s1)           # M[s1] -> t0
        addu $t0, $t0, $s2       # t0 = t0 + s2
        sw  $t0, 0($s1)         # M[s1] <- t0
        addi $s1, $s1, -4       # next element
        bne $s1, $zero, Ciclo
        or  $s6, $s7, $s5
  
```

5 istruzioni per ogni ciclo:

- 3 corpo del ciclo
- 2 controllo

2 stalli

7 cicli di clock per ogni iterazione



Srotolamento del ciclo (loop unrolling)



```

Ciclo: lw $t0, 0($s1)           # M[s1] -> t0
         addu $t0, $t0, $s2      # t0 = t0 + s2
         sw $t0, 0($s1)         # M[s1] <- t0
         addi $s1, $s1, -4      # next element
         bne $s1, $zero, Ciclo
         or $s6, $s7, $s5

```

5 istruzioni -> 7
cicli * 4 iterazioni
= 28 cicli clock

```

Ciclo: lw $t0, 0($s1)           # M[s1] -> t0
         addu $t0, $t0, $s2      # t0 = t0 + s2
         sw $t0, 0($s1)         # M[s1] <- t0
         lw $t0, -4($s1)        # M[s1-4] -> t0
         addu $t0, $t0, $s2      # t0 = t0 + s2
         sw $t0, -4($s1)        # M[s1-4] <- t0
         lw $t0, -8($s1)        # M[s1-8] -> t0
         addu $t0, $t0, $s2      # t0 = t0 + s2
         sw $t0, -8($s1)        # M[s1-8] <- t0
         lw $t0, -12($s1)       # M[s1-12] -> t0
         addu $t0, $t0, $s2      # t0 = t0 + s2
         sw $t0, -12($s1)       # M[s1-12] <- t0
         addi $s1, $s1, -16     # skip 4 elements
         bne $s1, $zero, Ciclo

```

Srotolo 4 iterazioni
del ciclo

14 istruzioni.
Quanti cicli?



Durata del ciclo (4 iterazioni)



```

Ciclo: lw $t0, 0($s1)           # M[s1] -> t0
         addu $t0, $t0, $s2      # t0 = t0 + s2
         sw $t0, 0($s1)         # M[s1] <- t0
         lw $t0, -4($s1)        # M[s1-4] -> t0
         addu $t0, $t0, $s2      # t0 = t0 + s2
         sw $t0, -4($s1)        # M[s1-4] <- t0
         lw $t0, -8($s1)        # M[s1-8] -> t0
         addu $t0, $t0, $s2      # t0 = t0 + s2
         sw $t0, -8($s1)        # M[s1-8] <- t0
         lw $t0, -12($s1)       # M[s1-12] -> t0
         addu $t0, $t0, $s2      # t0 = t0 + s2
         sw $t0, -12($s1)       # M[s1-12] <- t0
         addi $s1, $s1, -16
         bne $s1, $zero, Ciclo

```

```

Ciclo: lw $t0, 0($s1)
         addu $t0, $t0, $s2
         sw $t0, 0($s1)
         addi $s1, $s1, -4
         bne $s1, $zero, Ciclo
         or $s6, $s7, $s5

```

Situazione iniziale: $5 * 4 = 20$ istruzioni ma 28 cicli di clock

Situazione dopo lo srotolamento: 14 istruzioni, 19 cicli di clock (5 stalli)

Per evitare gli stalli devo mettere:

- Tra lw e addu almeno un'istruzione.
- Tra addi e bne almeno un'istruzione.



Ridenominazione dei registri



```
Ciclo: lw $t0, 0($s1)           # M[s1] -> t0
      addu $t0, $t0, $s2       # t0 = t0 + s2
      sw $t0, 0($s1)          # M[s1] <- t0
      lw $t1, -4($s1)         # M[s1-4] -> t1
      addu $t1, $t1, $s2       # t1 = t1 + s2
      sw $t1, -4($s1)         # M[s1-4] <- t1
      lw $t2, -8($s1)         # M[s1-8] -> t2
      addu $t2, $t2, $s2       # t2 = t2 + s2
      sw $t2, -8($s1)         # M[s1-8] <- t2
      lw $t3, -12($s1)        # M[s1-12] -> t3
      addu $t3, $t3, $s2       # t3 = t3 + s2
      sw $t3, -12($s1)        # M[s1-12] <- t3
      addi $s1, $s1, -16
      bne $s1, $zero, Ciclo
```

Introduco altri registri \$t (se si può!)



Riorganizzazione del ciclo - I



```
Ciclo: lw $t0, 0($s1)           # M[s1] -> t0
      lw $t1, -4($s1)         # M[s1-4] -> t1
      lw $t2, -8($s1)         # M[s1-8] -> t2
      lw $t0, -12($s1)        # M[s1-12] -> t0
      addu $t0, $t0, $s2       # t0 = t0 + s2
      addu $t1, $t1, $s2       # t1 = t1 + s2
      addu $t2, $t2, $s2       # t2 = t2 + s2
      addu $t3, $t3, $s2       # t3 = t3 + s2
      sw $t0, 0($s1)          # M[s1] <- t0
      sw $t1, -4($s1)         # M[s1-4] <- t1
      sw $t2, -8($s1)         # M[s1-8] <- t2
      sw $t3, -12($s1)        # M[s1-12] <- t3
      addi $s1, $s1, -16
      bne $s1, $zero, Ciclo

      or $s6, $s7, $s5
```

Sempre 14 istruzioni, ma grazie alla ridenominazione dei registri, rimane solo la dipendenza sulla bne



Riorganizzazione del ciclo - II



```

Ciclo:  addi $s1, $s1, -16
        lw  $t0, 16($s1)
        lw  $t1, 12($s1)
        lw  $t2, 8($s1)
        lw  $t0, 4($s1)
        addu $t0, $t0, $s2
        addu $t1, $t1, $s2
        addu $t2, $t2, $s2
        addu $t3, $t3, $s2
        sw  $t0, 16($s1)
        sw  $t1, 12($s1)
        sw  $t2, 8($s1)
        sw  $t3, 4($s1)
        bne $s1, $zero, Ciclo

        or  $s6, $s7, $s5
  
```

Da $4 * 7 = 28$ cicli di clock a 14 cicli di clock
Risolve tutte le criticità

14 istruzioni



Implementazione parallelizzata



```

Ciclo:  lw  $t0, 0($s1)           # M[s1] -> t0
        addu $t0, $t0, $t2       # t0 = t0 + t2
        sw  $t0, 4($s1)         # M[s1+4] <- t0
        addi $s1, $s1, -4       # parola precedente in memoria
        bne $s1, $zero, Ciclo
        or  $s6, $s7, $s5
  
```

```

Ciclo:  addi $s1, $s1, -16
        lw  $t0, 16($s1)
        lw  $t1, 12($s1)
        lw  $t2, 8($s1)
        lw  $t0, 4($s1)
        addu $t0, $t0, $s2
        addu $t1, $t1, $s2
        addu $t2, $t2, $s2
        addu $t3, $t3, $s2
        sw  $t0, 16($s1)
        sw  $t1, 12($s1)
        sw  $t2, 8($s1)
        sw  $t3, 4($s1)
        bne $s1, $zero, Ciclo
  
```

	Istruzioni ALU o di salto condizionato	Istruzioni trasferimento dati	Ciclo di clock
Ciclo:	addi \$s1, \$s1, -16	lw \$t0, 16(\$s1)	1
		lw \$t1, 12(\$s1)	2
	addu \$t0, \$t0, \$s2	lw \$t2, 8(\$s1)	3
	addu \$t1, \$t1, \$s2	lw \$t3, 4(\$s1)	4
	addu \$t2, \$t2, \$s2	sw \$t0, 16(\$s1)	5
	addu \$t3, \$t3, \$s2	sw \$t1, 12(\$s1)	6
		sw \$t2, 8(\$s1)	7
	bne \$s1, \$zero, Ciclo	sw \$t3, 4(\$s1)	8

Da $4*7 = 28$ cicli di clock a 14
 cicli di clock a **8 cicli di clock**

Codice più lungo, 4 registri \$t, invece di 1: \$t0.
Scrivere cicli semplici e modulari!!



Dynamic multiple issues



Questi processori sono detti anche superscalari.

La scelta di quali istruzioni inviare alla pipe-line viene eseguita durante l'esecuzione stessa. Dipende dalla compatibilità tra le varie istruzioni e da eventuali hazard su dati e controllo.

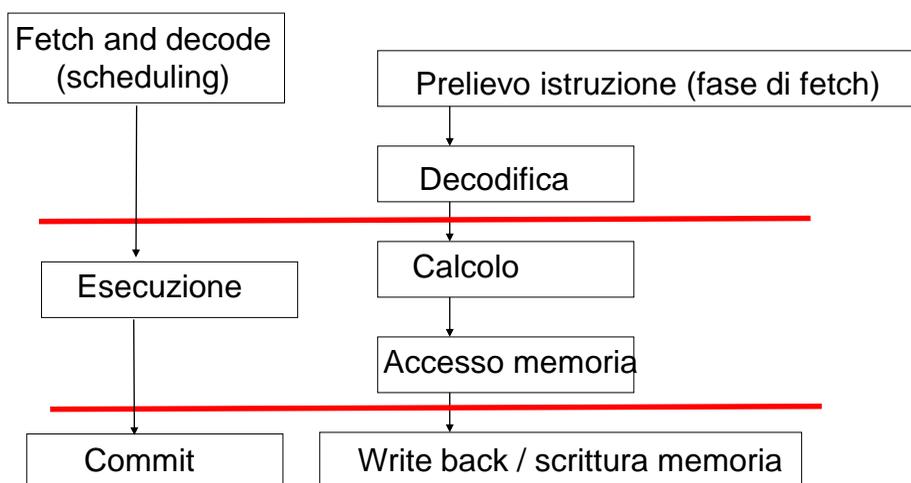
Nella versione più semplice, le istruzioni sono processate in sequenza ed il processore decide se elaborarne nessuna (stallo), una o più di una a seconda delle criticità riscontrate.

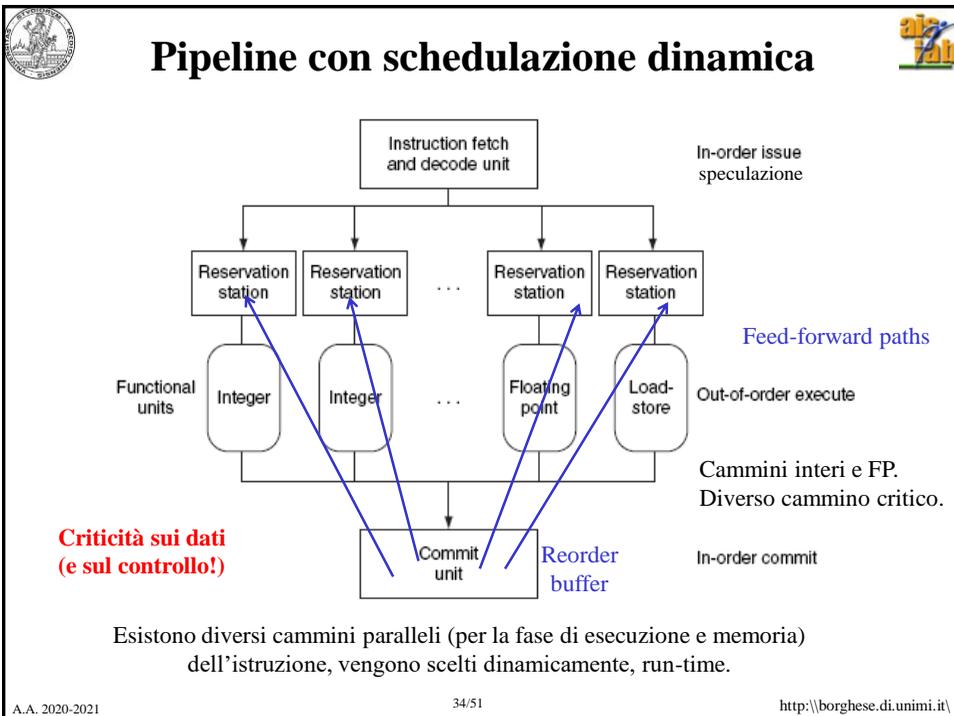
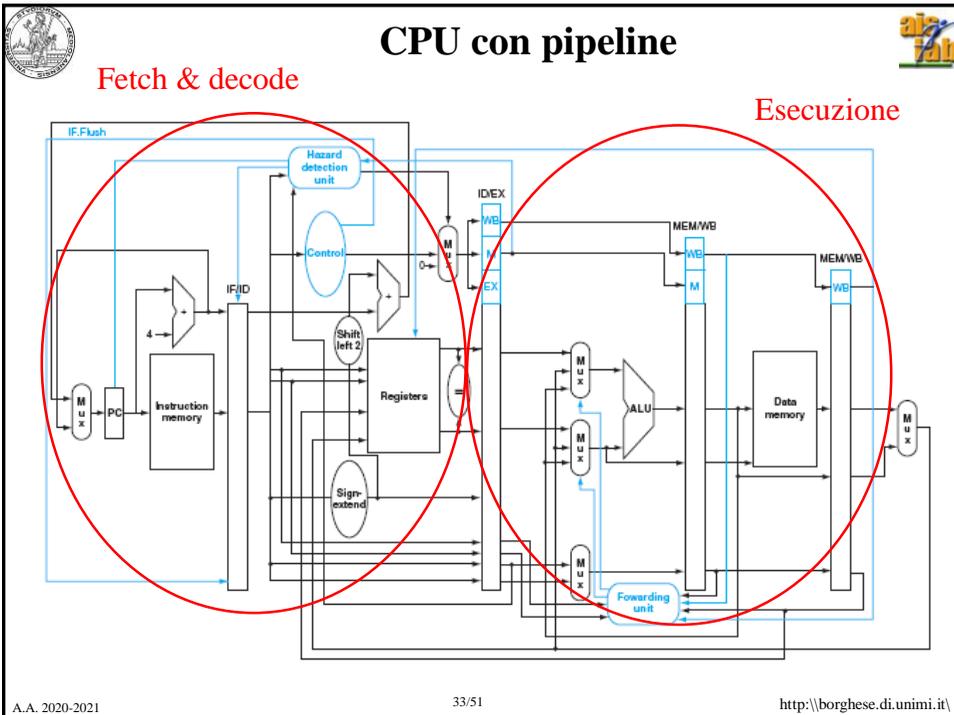
L'ottimizzazione del codice da parte del compilatore è comunque richiesta.

E' la CPU che garantisce la correttezza dell'esecuzione.



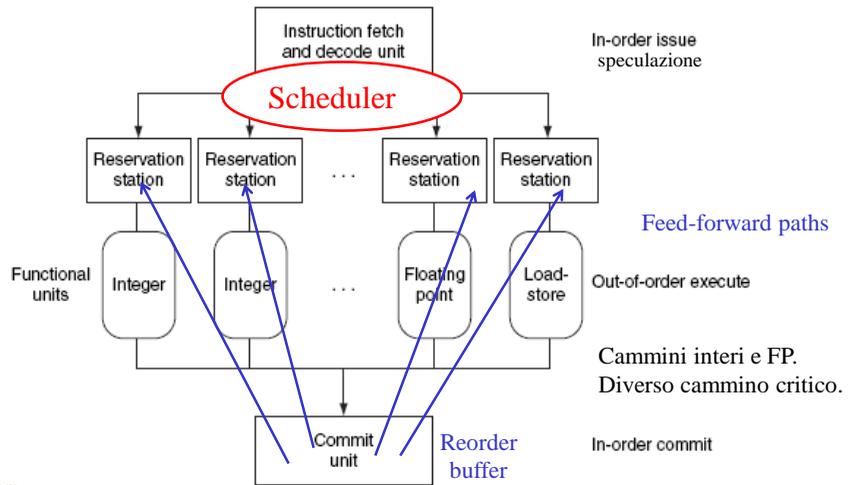
Ciclo di esecuzione di un'istruzione MIPS







Lo scheduler



Scheduler:

- Sceglie le istruzioni
- Avvia alle diverse reservation station



Esempio

```

add $t0, $t1, $t2
sub $s0, $s1, $s2
beq $s3, $s4, salta
or $f5, $f6, $f7
lw $t4, 20($t5)

```

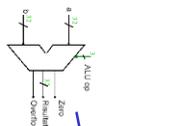
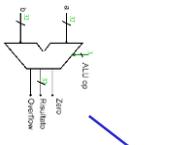
Fetch and decode (scheduling)

#s1, #s2, 'sub'
#s0
#t1, #t2, 'add'
#t0

#s3, #s4, 'sub'
Branch, PC, costante

#f5, #f6, 'or'
#f7

#t5, 20, 'read'
#t4



ALUfp

Memoria

Commit

Buffer da cui si trasferisce a memoria o register file



Principi della schedulazione dinamica



Obiettivo: mettere in esecuzione istruzioni che non presentino criticità.

Le istruzioni vengono bufferizzate dalla **reservation station**, la quale gestisce la coda delle istruzioni che hanno bisogno della stessa unità funzionale.

Al termine dell'esecuzione la **commit unit**, provvede a riordinare i risultati delle istruzioni nella sequenza con la quale devono essere restituiti (**out-of-order execution, in-order commit**).

Per eseguire un'operazione è sufficiente che il dato sia già pronto nella reservation station e nel reorder buffer, contenuto nella commit unit, senza che sia necessariamente scritto nel register file.

Un'operazione viene lanciata, quando i dati sono pronti. Se un dato non è pronto viene inserita un'etichetta che associa (traccia) il dato al cammino che lo deve produrre. Quando il dato viene eseguito, tramite etichetta si libera il blocco all'esecuzione dell'istruzione.

NB Le istruzioni non sono eseguite sequenzialmente.



Register renaming in una superscalare



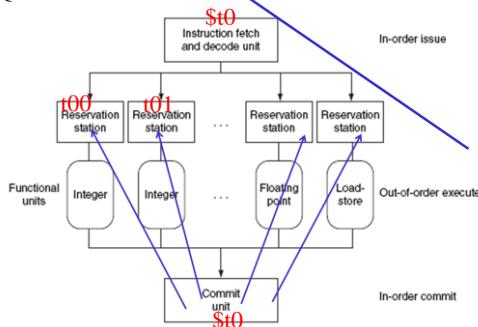
```

Ciclo: lw $t0, 0($s1)
      addu $t0, $t0, $t2
      sw $t0, 0($s1)
      addi $s1, $s1, -4
      bne $s1, $zero, Ciclo
      or $s6, $s7, $s5
  
```

	Istruzioni ALU o di salto condizionato	Istruzioni trasferimento dati	Ciclo di clock
Ciclo:	addi \$s1, \$s1, -16	lw \$t0, 16(\$s1)	1
		lw \$t1, 2(\$s1)	2
	addu \$t0, \$t0, \$s2	lw \$t2, 8(\$s1)	3
	addu \$t1, \$t1, \$s2	lw \$t3, 4(\$s1)	4
	add \$t2, \$t2, \$s2	sw \$t0, 16(\$s1)	5
	add \$t3, \$t3, \$s2	sw \$t1, 12(\$s1)	6
		lw \$t2, 8(\$s1)	7
	bne \$s1, \$zero, Ciclo	sw \$t3, 4(\$s1)	8

Ogni ciclo **non va** a modificare variabili che servono al ciclo successivo anche se si utilizza a ogni ciclo sempre il registro \$t0. Quale sarà il valore finale di **\$t0**?

Ridenominazione dei registri (\$ti -> \$t0i) per eliminare le **false dipendenze (false sharing)** o **antidipendenze**.



**\$t0 -> {t00, t01, t02, t03}, registri interni della pipeline.
t03 -> \$t0 al termine del ciclo (4 iterazioni).**

Le celle di memoria lette diventeranno: $M[s+16], M[s+12], M[s+8], M[s+4] \Rightarrow$ **\$t0 avrà il valore di $M[4]$. Viene scritto solo il valore finale nel register file.**



Register renaming - II



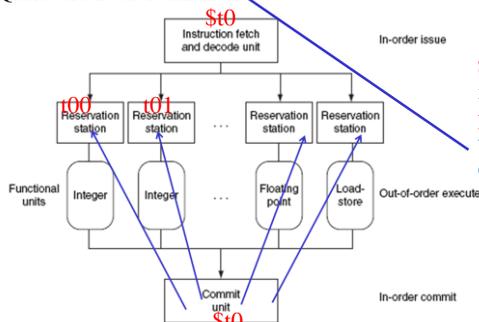
```

Ciclo: lw $t0, 0($s1)
      addu $t0, $t0, $t2
      sw $t0, 0($s1)
      addi $s1, $s1, -4
      bne $s1, $zero, Ciclo
      or $s6, $s7, $s5
  
```

	Istruzioni ALU o di salto condizionato	Istruzioni trasferimento dati	Ciclo di clock
Ciclo:	addi \$s1, \$s1, -16	lw t00, 16(\$s1)	1
		lw t01, 12(\$s1)	2
	addu t00, t00, \$s2	lw t02, 8(\$s1)	3
	addu t01, t01, \$s2	lw t03, 4(\$s1)	4
	addu t02, t02, \$s2	sw t00, 16(\$s1)	5
	addu t03, t03, \$s2	sw t01, 12(\$s1)	6
		sw t02, 8(\$s1)	7
	bne \$s1, \$zero, Ciclo	sw t03, 4(\$s1)	8

Ogni ciclo **non va** a modificare variabili che servono al ciclo successivo anche se si utilizza a ogni ciclo sempre il registro \$t0. Quale sarà il valore finale di **\$t0**?

Ridenominazione dei registri (\$ti -> t0i) per eliminare le **false dipendenze (false sharing)** o **antidipendenze**.



**\$t0 -> {t00, t01, t02, t03},
registri interni della
pipeline.
t03 -> \$t0 al termine del
ciclo (4 iterazioni).**

Le celle di memoria lette diventeranno: $M[s1+16], M[s1+12], M[s1+8], M[s1+4] \Rightarrow$ **\$t0 avrà il valore di $M[4]$**



Roll-back



La speculazione può essere fatta sia dal compilatore che dal processore (mediante logica di controllo).

E se la speculazione risulta sbagliata? Deve esistere un meccanismo di correzione (**roll-back**). La speculazione si paga in termini di meccanismi per **controllare** se la speculazione è stata corretta e di **correggerla**.

Nelle **multiple-issue statiche**, il **compilatore** inserisce delle istruzioni di controllo e di correzione a speculazioni errate, anche chiamando procedure opportune che correggono quanto fatto (e.g. Procedure che eseguono le operazioni inverse erroneamente eseguite).

Nell **multiple-issue dinamiche**, il **reorder buffer** colleziona i risultati, che vengono scritti nel register file solamente quando la speculazione è stata verificata come corretta. Ciascun registro del reorder buffer contiene il mapping ai registri interni di pipeline. **Il flush avviene cancellando la mappatura**.

Occorre speculare quando si hanno degli elementi validi, altrimenti si possono inserire problemi (vedi eccezioni generate dall'esecuzione di un'istruzione sbagliata o con dati sbagliati, eccezioni "speculative") che rendono il funzionamento meno efficiente.

Codice più semplice (anche se più lungo) e modulare è più efficiente!



Renaming e roll-back



- La CPU mette in buffer i risultati dell'esecuzione fino a quando non si è potuto verificare la correttezza della speculazione (esecuzione condizionata).
- Nel caso di speculazione errata, la cancellazione del lavoro fatto viene ottenuta semplicemente svuotando i buffer e correggendo la sequenza di istruzioni (meccanismo di **roll-back**).
- Nel caso in cui l'esecuzione sia corretta, il risultato viene copiato in memoria dati e/o nel register file. Nell'esempio precedente: $\$t0 = \$t03$, viene copiato il valore più recente di $\$t0$.
- Il register renaming può essere utilizzato anche per la gestione degli hazard => invece di correggere il register file è sufficiente cancellare l'associazione registro interno – registro del register file.
- Ampliamento del numero dei registri. Limitazione dello spilling dei registri con il renaming.



Confronto tra CPU Multiple-issue statiche e Multiple-issue dinamiche



L'hardware di una pipe-line superscalare garantisce la correttezza del codice. Il codice verrà eseguito correttamente qualunque sia la CPU sul quale viene fatto girare (purchè contenga l'ISA su cui il codice è basato!).

Nelle **multiple-issue statiche**, spesso occorre ricompilare passando da una CPU ad un'altra per evitare che il codice venga eseguito con prestazioni molto scadenti (implementazioni diverse delle pipeline, numero di registry interni diversi, profondità diversa, numero di cammini di esecuzione diverso...). Nelle multiple-issue dinamiche, ciò non è necessario.

La speculazione può essere fatta sia dal compilatore (multiple-issue statici, SW) che dal processore (multiple-issue dinamici, HW).

I meccanismi associate: riordinamento del codice, srotolamento dei cicli, register renaming può essere effettuato dalla CPU o dal compilatore.

Parallelismo statico e dinamico collaborano nel rendere veloce l'esecuzione.



Sommario



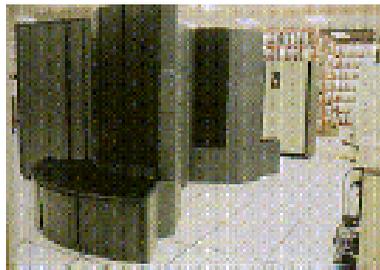
Superpipeline
Multiple-Issue
Architetture SIMD



La quarta generazione (1971-1977)



- Cray I (1976) - Primo supercalcolatore. Vettoriale (SIMD)





Calcolo vettoriale



```
for (i=0;i<64;i++)          // 64 add instructions in a single loop
    C[i] = A[i] + B[i];
```

Creiamo una gerarchia di calcolo

```
for (i=0;i<16;i++)          // 16 cicli di somma di gruppi di 4
    for (j=0; j<4; j++)      // elementi
        C[i*4+j] = A[i*4+j] + B[i*4+j];
```

Inner cycle can be implemented in HW:

```
for (i=0;i<16;i++)
    C[i*4:i*4+3] = A[i*4:i*4+3] + B[i*4:i*4+3]; // singola operazione
                                                    // vettoriale
```

Architetture dotate di calcolo vettoriale: somma HW di vettori di 4 elementi.

Architettura SIMD (Single Instruction – Multiple Data) o **Architettura vettoriale:**

- Reduced bandwidth in fetch and decoding.
- Easy synchronization.
- Richiedono registri con ampiezza pari alla dimensione del vettore.



Modalità di calcolo vettoriale



- Operazioni sui vettori richiedono la stessa operazione su elementi adiacenti (multi-media, grafica, calcolo strutturale...)
- Multimedia have short data (gray levels: 8 bit, audio: 16 bit).
- Developed in Intel since 1996 as extension of the ISA: MMX (Multi-Media-Extension), SSE (Streaming-SIMD-Extension), AVX (Advanced-Vector-Extension), supported by HW.
- In ARM architecture, NEON extension to ISA has been developed to support vector processing.
- Vettore di dati + comando operazione
- Registro HW che contiene tutti gli elementi del vettore. L'eseguono l'operazione su ogni coppia di elementi
- Struttura modulare flessibile: 1 somma a 32 bit, 2 somme a 16 bit, 4 somme a 8 bit... => Tagli della catena dei riporti sotto il controllo della reservation station.
- I dati avviati in esecuzione sui cammini di esecuzione sono su 128 / 256 bit oggi.



Parallelismo a livello di parola (o **sub-word parallelism**)



Come sfruttare il parallelismo a livello di parola in SSE / SSE2



Estensioni MMX e SSE (xmm, registri a 128 bit):

Trasferimento dati	Aritmetica	Comparazione
MOV {A/U} {SS/PS/SD/PD} xmm, mem/xmm	ADD {SS/PS/SD/PD} xmm, mem/xmm	CMP {SS/PS/SD/PD}
	SUB {SS/PS/SD/PD} xmm, mem/xmm	
MOV {H/L} {PS/PD} xmm, mem/xmm	MUL {SS/PS/SD/PD} xmm, mem/xmm	
MOV {H/L} {PS/PD} xmm, mem/xmm	DIV {SS/PS/SD/PD} xmm, mem/xmm	
	SQRT {SS/PS/SD/PD} xmm, mem/xmm	
	MAX {SS/PS/SD/PD} xmm, mem/xmm	
	MIN {SS/PS/SD/PD} xmm, mem/xmm	

Different data quantities can be inserted into an xmm register (128 bit):

SS – Scalar, Single precision FP: 1 operand on 32 bit
 PS – Packed Single precision FP: 4 operands on 32 bit
 SD – Scalar, Double precision FP: 1 operand on 64 bit
 PD – Packed Double precision FP: 2 operands on 64 bit
 A – 128 bit aligned in memory

NB Anche floating point



Sub-words vector operation in AVX (dati di pipeline da 256 bit)



Single operation specifies more data inside xmm registers.

```
#include <x86intrin.h>
addpd %xmm0, %xmm4      # Somma 2 coppie di variabili a 64 bit (in xmm e xmm4)
                        # <pd> stands for packed double precision
```

In 2011 *Advanced Vector Extension* (AVX) has been provided by Intel, with registers of 256 bit (internal registers **ymm**).

```
#include <x86intrin.h>
vaddpd %ymm0, %ymm4     # Somma 4 coppie di variabili a 64 bit (in ymm e ymm4)
```

It supports also operations on three registers.

```
vaddpd %ymm0, %ymm1, %ymm4  # Somma 4 coppie di variabili a 64 bit:
                             # (ymm1+ymm4->ymm0)
```

Efficient use when FP variables, adjacent in memory are loaded into registers.



Vector architecture vs multi-media extensions

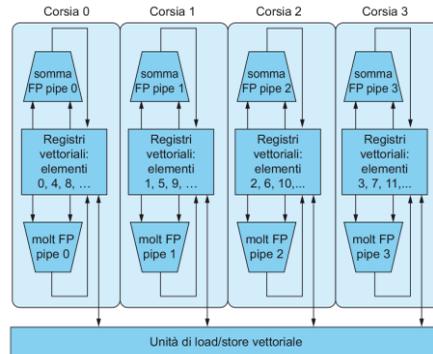


Width of elements is specified in a field (vector), it does not require a different opcode (SSE).

Data transfer is not required to be contiguous (vector: “gather-scatter” from memory).

Pipelined functional units (e.g. add + multiply fused together = pipelined inside each data processing path, both vector and SSE)

Multiple vectorial processing pathways, called **vector lanes** (cf. GPU processors).



Diversi tipi di parallelismo



Parallelismo (parziale) nell'esecuzione -> pipeline

Parallelismo nell'esecuzione su cammini multipli -> multiple issue

Parallelismo nell'elaborazione dei dati (vettoriali) -> parallelismo a livello di parola (sub-word parallelism)

Parallelismo su CPU diverse che condividono la memoria -> multicore



Sommario



Superpipeline
Multiple-Issue
Architetture SIMD