

Esercizio Pipeline 1: Dipendenze

Si consideri il seguente frammento di codice:

| | |
|----------------------|--|
| LOOP: LW \$1, 0(\$2) | <i>! R1 ← mem[0+[R2]]</i> |
| ADDI \$1,\$1, 1 | <i>! R1 ← [R1] + 1</i> |
| SW \$1, 0(\$2) | <i>! mem[0+[R2]] ← [R1]</i> |
| ADD \$2, \$1, \$2 | <i>! R2 ← [R1] + [R2]</i> |
| SUB \$4, \$3, \$2 | <i>! R4 ← [R3] - [R2]</i> |
| BENZ \$4, LOOP | <i>! if([R4] ≠ 0) PC ← indirizzo(loop)</i> |

si individuino le dipendenze **ReadAfterWrite** (RAW) e **WriteAfterWrite** (WAW).

Soluzione

| # | codice | R1 | R2 | R3 | R4 | commento |
|---|----------------------|----|----|----|----|-----------------------------|
| 1 | LOOP: LW \$1, 0(\$2) | W | R | | | legge R2, scrive R1 |
| 2 | ADDI \$1,\$1, 1 | RW | | | | legge e scrive R1 |
| 3 | SW \$1, 0(\$2) | R | R | | | legge R1 e R2 |
| 4 | ADD \$2, \$1, \$2 | R | RW | | | legge R1, legge e scrive R2 |
| 5 | SUB \$4, \$3, \$2 | | R | R | W | legge R2 3 R3, scrive R4 |
| 6 | BENZ \$4, LOOP | | | | R | legge R4 |

| Linee codice | Spiegazione dipendenza | Tipo |
|--------------|---|------|
| 2←1 | ADDI legge R1 che è scritto da LW | RAW |
| 2←1 | ADDI scrive R1 che è scritto da LW | WAW |
| 3←2, 3←1 | SW legge R1 che è scritto da ADDI, e prima da LW | RAW |
| 4←2, 4←1 | ADD legge R1 che è scritto da ADDI, e prima da LW | RAW |
| 5←4 | SUB legge R2 che è scritto da ADD | RAW |
| 6←5 | BENZ legge R4 che è scritto da SUB | RAW |

Esercizio 2: valutazione delle prestazioni

- Si considerino le seguenti statistiche:
 - 15% delle istruzioni sono di salto condizionale
 - 1% delle istruzioni sono di salto incondizionale
 - Il 60% delle istruzioni di salto condizionale hanno la condizione soddisfatta (prese)
- ...ed una pipeline a 4 stadi (IF, ID, EI, WO) per cui:
 - i salti incondizionati sono risolti (identificazione salto e calcolo indirizzo target) alla fine del secondo stadio (ID)
 - i salti condizionati sono risolti (identificazione salto, calcolo indirizzo target e calcolo condizione) alla fine del terzo stadio (EI)
 - il primo stadio (IF) è indipendente dagli altri
 - ogni stadio impiega 1 ciclo di clock
- inoltre si assuma che non ci siano altre istruzioni che possano mandare in stallo la pipeline e che si predica di non saltare in caso di salto condizionale

Domanda:

calcolare quanto più veloce, a regime, sarebbe la pipeline senza gli stalli introdotti dai salti

Aiuto: fattore di velocizzazione di una pipeline a k stadi, a regime, in funzione del numero di stalli:

$$S_k = \frac{1}{1 + \text{frazione_cicli_stallo}} k$$

Soluzione: valutazione delle prestazioni

- Per rispondere alla domanda bisogna calcolare il rapporto tra le prestazioni di una pipeline a 4 stadi senza stalli con le prestazioni della pipeline con ritardi
- Le prestazioni di una pipeline a 4 stadi senza ritardi si ottengono considerando la formula data con $k=4$ e 0 cicli di stallo:

$$\frac{1}{1+0} 4 = 4$$

- Per calcolare le prestazioni in presenza di stalli bisogna calcolare:

– la probabilità di eseguire una delle istruzioni di salto

- salto incondizionato → **0,01** perché 1 su 100 è un salto incondizionato
- salto condizionato preso → $0,15 * 0,6 =$ **0,09** perché 15 istr. su 100, e il 60% salta
- salto condizionato non preso → $0,15 * 0,4 =$ **0,06** perché 15 istr. su 100, e il 40% non salta

– la frazione di cicli di stallo per tipo di istruzione di salto

vedi prossimi lucidi

Soluzione: valutazione delle prestazioni

- Stalli per salto incondizionato (salta all'istruzione con indirizzo j)

| | <u>cicli clock</u> | | | | | |
|----------------|--------------------|---------------|---------------------------------------|----|----|-----|
| istr. eseguita | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 |
| jump | IF | ID | EI | WO | | |
| $i + 1$ | | IF | <i>(qui la pipeline è "svuotata")</i> | | | |
| istr. target | | | IF | ID | EI | ... |
| $j + 1$ | | | | IF | ID | ... |
| $j + 2$ | | | | | IF | ... |

quindi si ha **1 ciclo** di "stallo" (non è un vero e proprio stallo: la pipeline è svuotata, quindi si esegue un IF inutile)

Soluzione: valutazione delle prestazioni

- Stalli per salto condizionato **preso** (salta all'istruzione con indirizzo j)

| | <u>cicli clock</u> | | | | | |
|----------------|--------------------|----|---------------|----|---------------------------------------|-----|
| istr. eseguita | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 |
| branch | IF | ID | EI | WO | | |
| $i + 1$ | | IF | IF | | <i>(qui la pipeline è "svuotata")</i> | |
| $i + 2$ | | | IF | | <i>(qui la pipeline è "svuotata")</i> | |
| istr. target | | | | IF | ... | |
| $j + 1$ | | | | | IF | ... |

quindi si hanno **2 cicli** di "stallo"

- Stalli per salto condizionato **non preso**

| | <u>cicli clock</u> | | | | | |
|----------------|--------------------|----|----|----|-----|---|
| istr. eseguita | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 |
| branch | IF | ID | EI | WO | | |
| $i + 1$ | | IF | ID | EI | ... | |
| $i + 2$ | | | IF | ID | ... | |
| $i + 3$ | | | | IF | ... | |

quindi si hanno **0 cicli** di "stallo"

Soluzione: valutazione delle prestazioni

Rappresentazione alternativa

- Stalli per salto condizionato **preso** (salta all'istruzione con indirizzo j)

| | <u>cicli clock</u> | | | | | | |
|--------------|--------------------|--------|--------|---------------|---------------------|---------------------|-------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | |
| stadi | IF | branch | $i+1$ | $i+2$ | <i>istr. target</i> | $j+1$ | $j+2$ |
| | ID | branch | $i+1$ | <i>bubble</i> | <i>istr. target</i> | $j+1$ | |
| | EI | | branch | <i>bubble</i> | <i>bubble</i> | <i>istr. target</i> | |
| | WO | | | ... | | | |

Si noti che ogni stadio “perde” 2 cicli di clock:

- IF carica le istruzioni con indirizzi $i+1$ e $i+2$ che poi non terminano l'esecuzione;
- ID decodifica l'istruzione con indirizzo $i+1$ che non termina l'esecuzione e poi rimane inattiva durante il ciclo di clock 4 (*bubble*);
- EI (e successivamente WO) rimane inattiva durante i cicli di clock 4 e 5.

Soluzione: valutazione delle prestazioni

- la frazione di cicli in cui si ha stallo è:

$$\begin{aligned} & \text{prob_jump} * \text{stalli_jump} && [0,01 * 1] \\ & + && + \\ & \text{prob_branch_preso} * \text{stalli_branch_preso} && [0,09 * 2] \\ & + && + \\ & \text{prob_branch_non_preso} * \text{stalli_branch_non_preso} && [0,06 * 0] \\ & && = \\ & && 0,19 \end{aligned}$$

- e quindi le prestazioni della pipeline con stalli è:

$$S_k = \frac{1}{1+0,19} 4 = 3,36$$