







# 香山昆明湖后端流水线 的设计演进

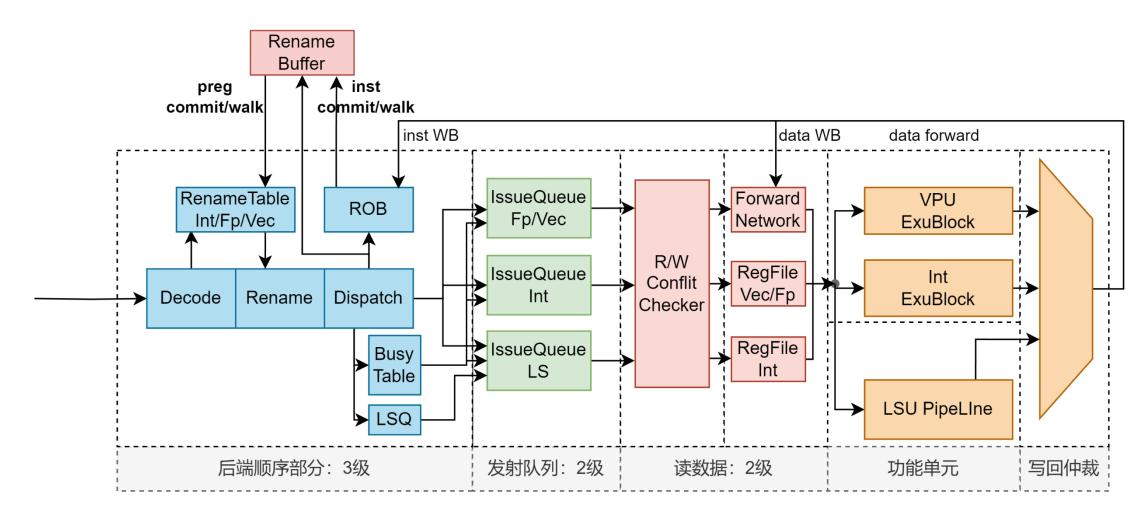
张紫飞<sup>1</sup> 胡轩<sup>1</sup> 唐浩晋<sup>1</sup> 何逸飞<sup>2</sup> 肖飞豹<sup>2</sup> 付丹阳<sup>3</sup> 张娄峄<sup>4</sup> 张梓悦<sup>1</sup> 曹泽文<sup>5</sup> 贾志杰<sup>1</sup> 刘泽昊<sup>1</sup>

1中国科学院计算技术研究所 2北京开源芯片研究院

3大连理工大学⁴北京大学5中国科学院微电子研究所

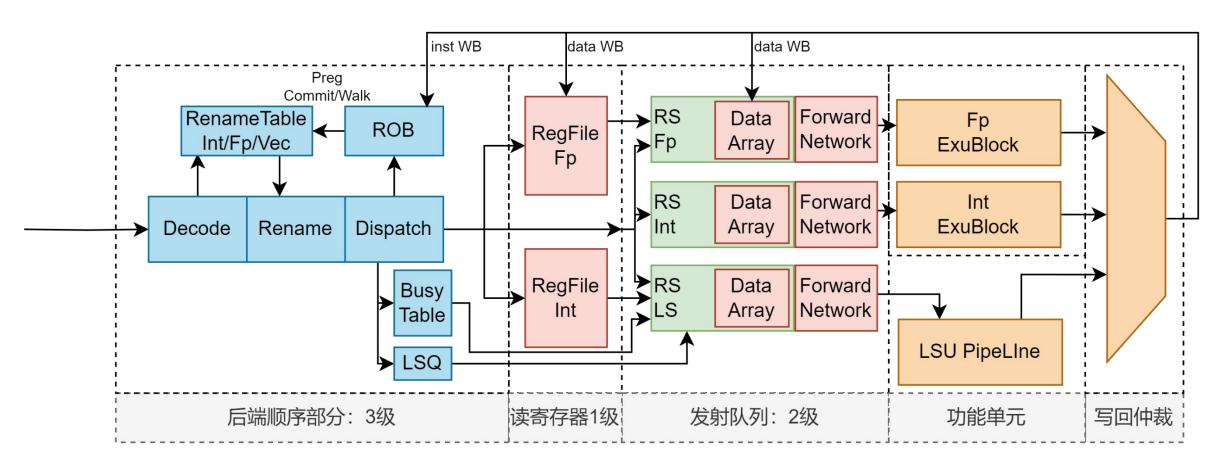
2023年8月24日@第三届RISC-V中国峰会

# ⇔昆明湖后端架构总览



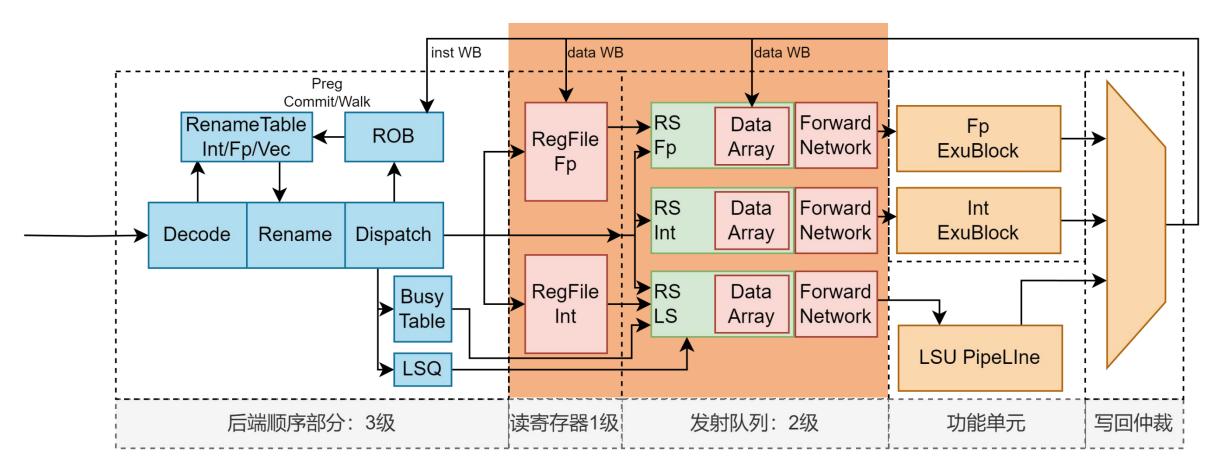
#### 昆明湖后端流水级架构简图

# ⇔南湖后端架构总览



南湖后端流水级架构简图

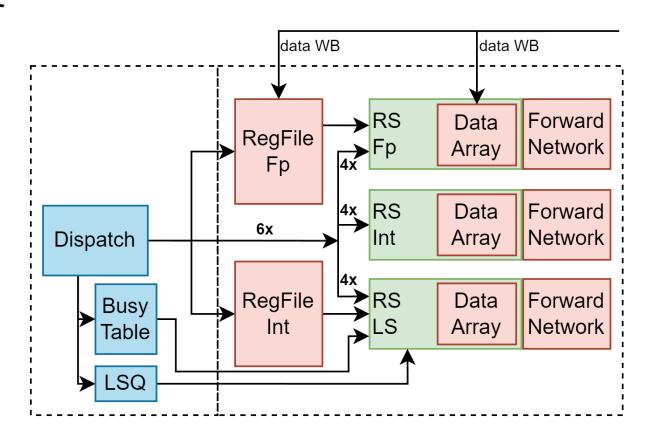
# **輸 南湖后端流水线主要瓶颈**



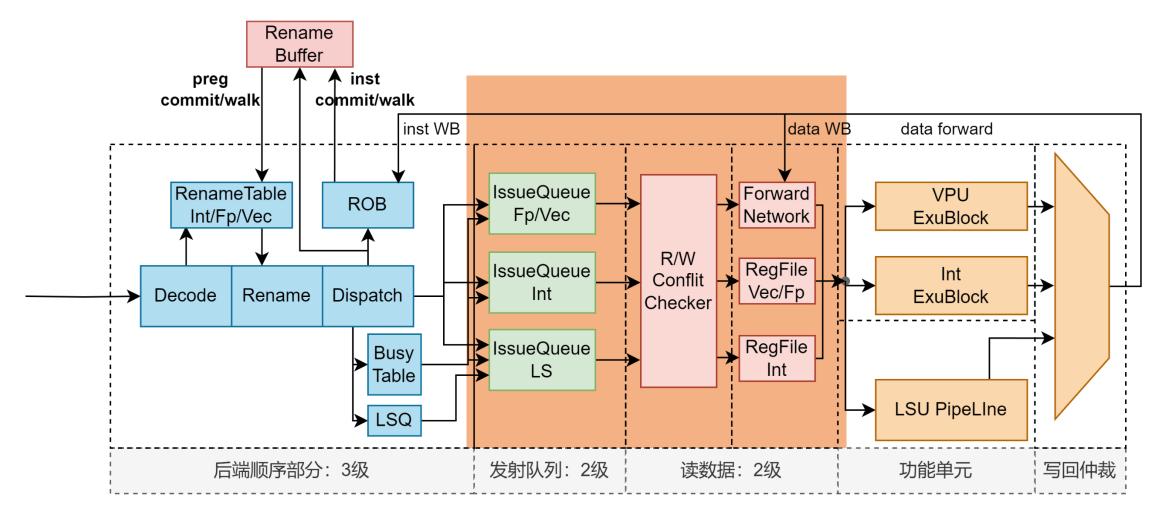
南湖后端流水级架构简图

### ⇔发射前读寄存器堆

- 寄存器读口数量限制 Dispatch 宽度
  - Decode, Rename, Commit 宽度为 6
  - Int/Fp/Mem Dispatch 宽度各为 4
  - ・瓶颈无法突破,但可以后移
- DataArray 面积较大
  - 以 32 项 AluRS 为例
  - 保存 4k bits 数据(64x2x32)
  - 每个 DataArray 2 读 10 写
  - 时序较差



### ⇔ 改进1: 发射后读寄存器堆

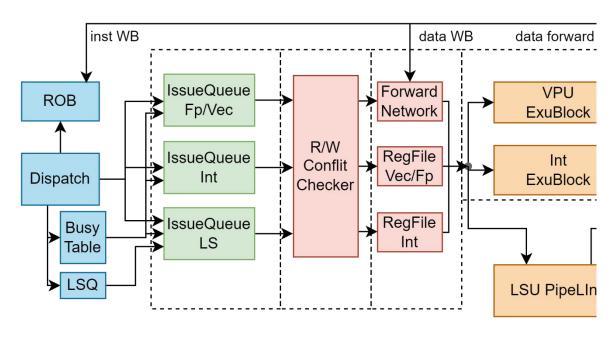


昆明湖后端流水级架构简图

### **☆ 发射后读寄存器堆**

#### • 优点

- Dispatch 阶段的瓶颈后移到指令发射后
- 降低保留站存储开销,减小面积
- · 降低延迟, 提升发射队列容量
- •新的问题
  - · 功能单元多导致**寄存器读口数量多**
  - 发射队列到功能单元之间流水级数增加



昆明湖发射后读寄存器堆

#### ⇔发射后读的配套改进

- 组合功能单元
- 推测唤醒及取消机制
- 写回状态表预订写回端口
- 寄存器读口仲裁



减小寄存器读口需求



降低流水级增加的代价



使推测唤醒更加准确



解决寄存器读口冲突问题

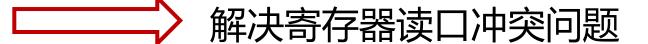
#### ⇔发射后读的配套改进

- ・组合功能单元
- 推测唤醒及取消机制
- 写回状态表预订写回端口
- 寄存器读口仲裁



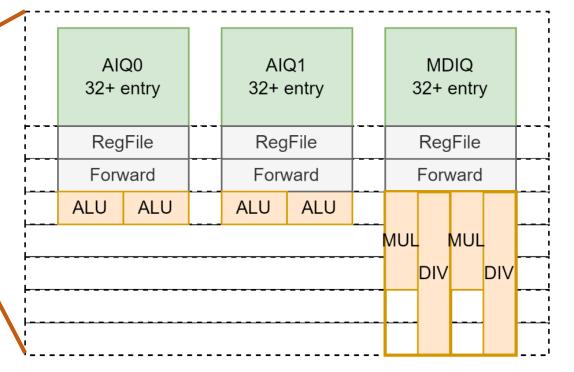






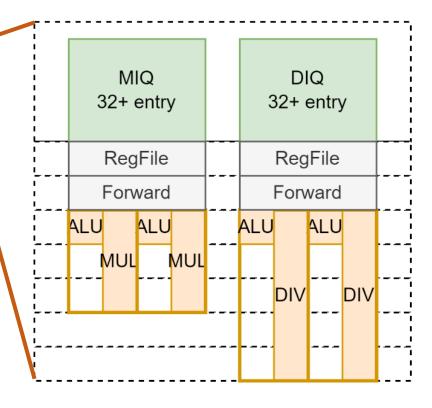
⇔ 改进1.1: 重新组合功能单元

- 弃用南湖的功能单元组合
  - ALU\*4 + MDU\*2, 12个读口
- 昆明湖重新规划功能单元分组
  - (ALU+MUL)\*2 + (ALU+DIV)\*2, 8个读口
- 重新组合功能单元让读口需求下降
  - 性能几乎不受影响



# ⇔ 改进1.1: 重新组合功能单元

- 弃用南湖的功能单元组合
  - ALU\*4 + MDU\*2, 12个读口
- 昆明湖重新规划功能单元分组
  - (ALU+MUL)\*2 + (ALU+DIV)\*2,8个读口
- 重新组合功能单元让读口需求下降
  - 性能几乎不受影响

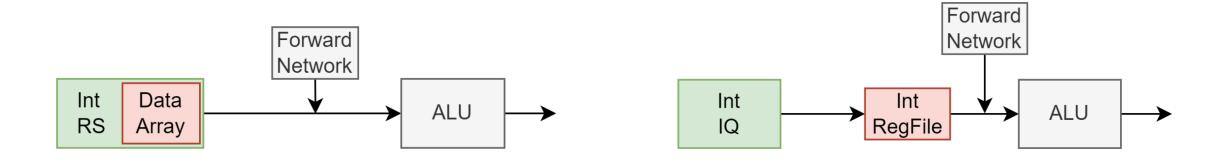


### ⇔ 改进1.1: 重新组合功能单元

- 弃用南湖的功能单元组合
  - ALU\*4 + MDU\*2, 12个读口
- 昆明湖重新规划功能单元分组
  - (ALU+MUL)\*2 + (ALU+DIV)\*2, 8个读口
- 重新组合功能单元让读口需求下降
  - ・性能几乎不受影响

#### ⇔ 改进1.2: 推测唤醒和取消机制

- 需要推测唤醒的原因
  - 发射后读寄存器堆没有暂存数据的位置
  - 指令发射到执行多了一拍,需要比写回提前两拍唤醒下一条指令



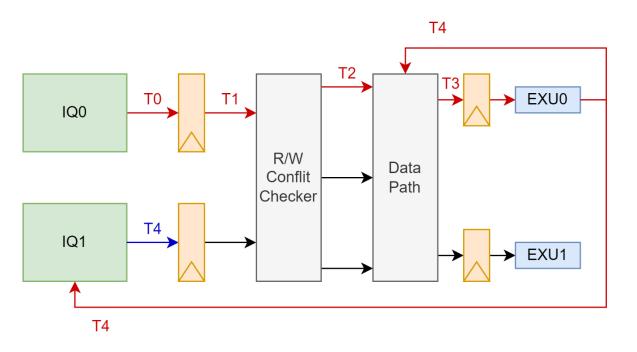
保留站暂存数据 比写回提前一拍唤醒 寄存器堆读数据 比写回提前两拍唤醒

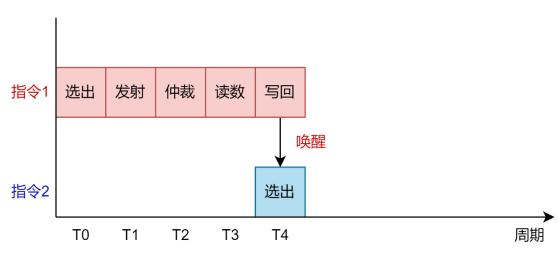
#### ⇔ 改进1.2: 推测唤醒和取消机制

- 需要取消机制的原因
  - ・唤醒源指令可能执行失败
    - 没抢到数据读端口
    - Load 指令 TLB miss 和 cache miss 等

# ⇔没有推测唤醒

• 指令1写回时唤醒指令2



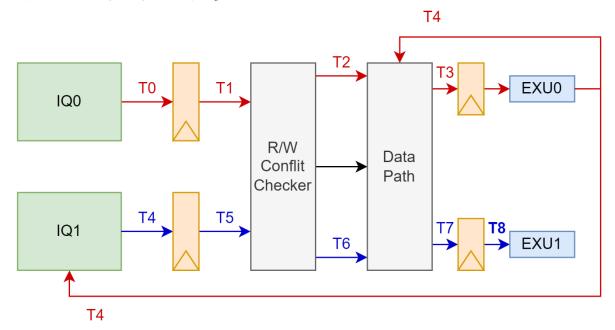


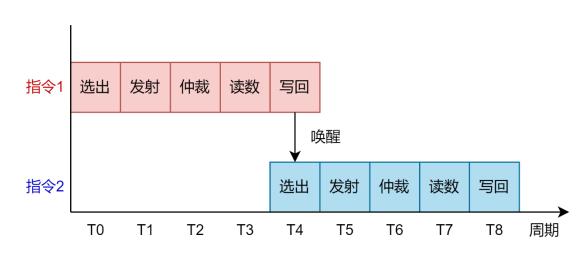
没有推测唤醒的示意图

没有推测唤醒的时空图

### **⇔** 没有推测唤醒

- 指令1写回时唤醒指令2
- ・流水线气泡很多



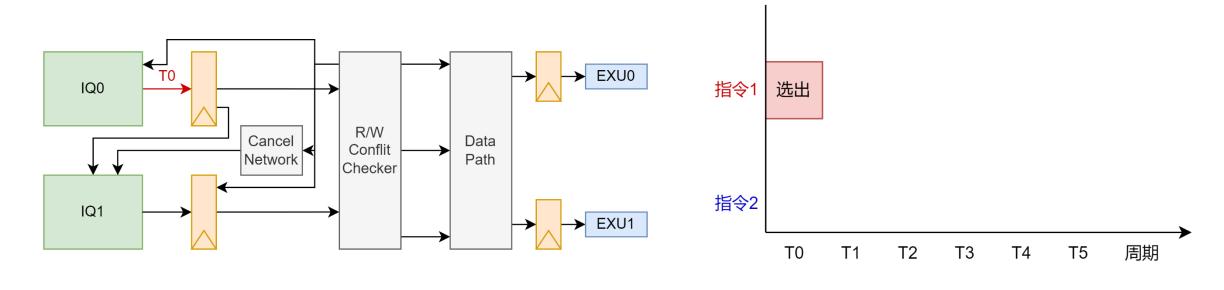


没有推测唤醒的示意图

没有推测唤醒的时空图

# ⇔实现推测唤醒

• 发射队列选出指令1

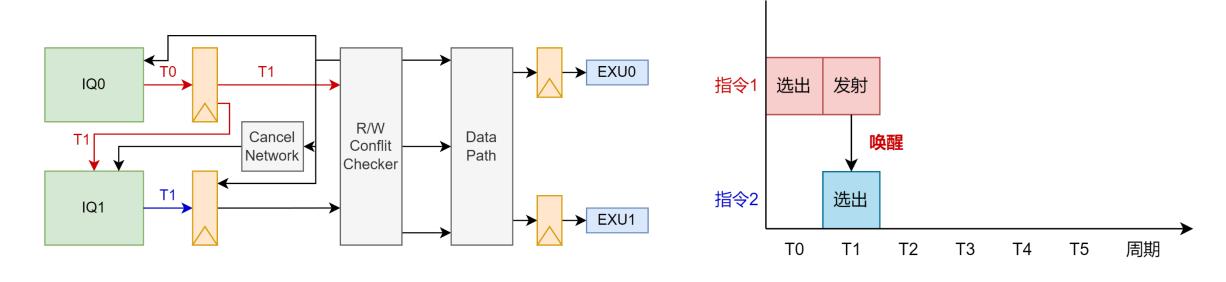


推测唤醒示意图

推测唤醒时空图

# ⇔实现推测唤醒

- 指令1发射,推测唤醒指令2
- 发射队列选出指令 2

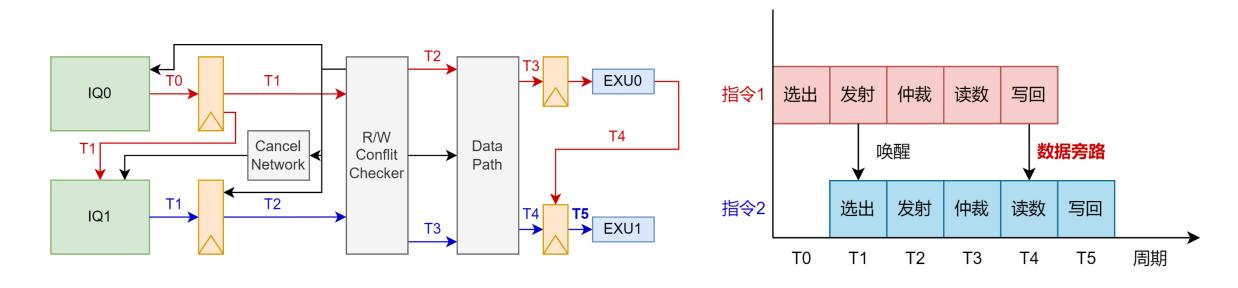


推测唤醒示意图

推测唤醒时空图

# ⇔实现推测唤醒

- 指令 2 接收指令 1 的旁路数据
- 实现 back-to-back 唤醒,降低流水级增加的代价

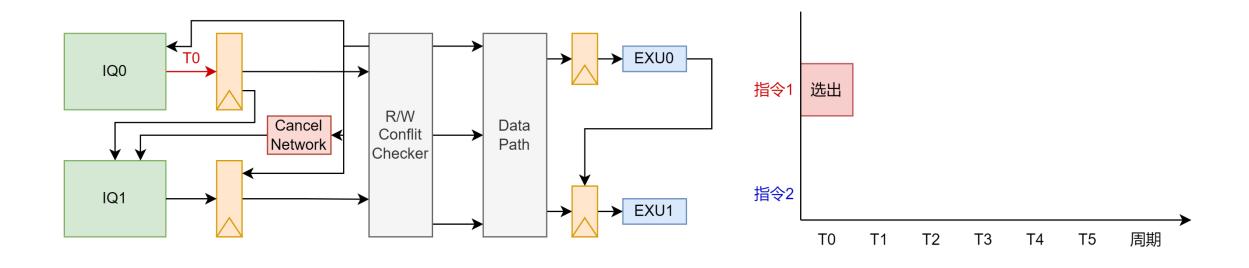


推测唤醒示意图

推测唤醒时空图

# **♀取消错误的推测唤醒**

• 发射队列选出指令1

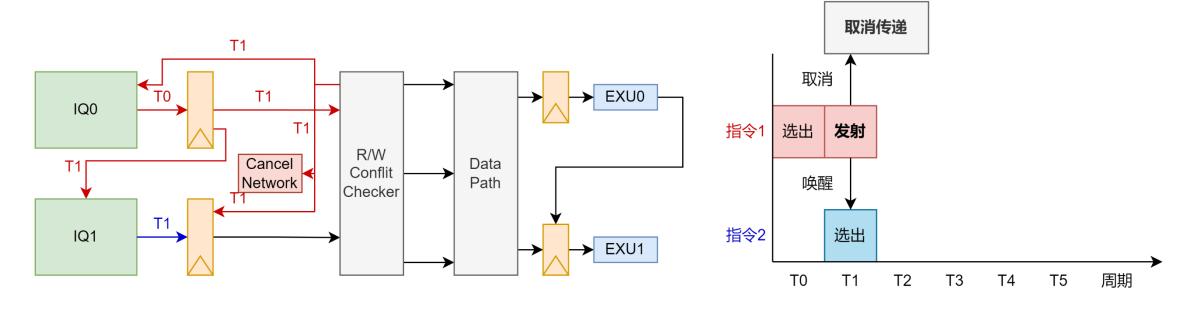


取消推测唤醒示意图

取消推测唤醒时空图

# **♀取消错误的推测唤醒**

- 指令1发射,推测唤醒指令2,选出指令2
- 指令1仲裁失败,取消自身,取消信息进入取消传递网络

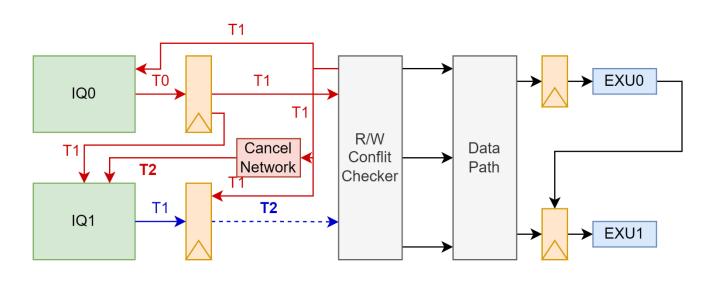


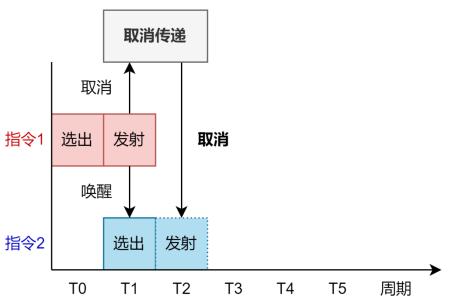
取消推测唤醒示意图

取消推测唤醒时空图

#### **♀ 取消错误的推测唤醒**

- 指令 2 不进入发射阶段
- 取消传递网络取消指令 2 的操作数的就绪状态

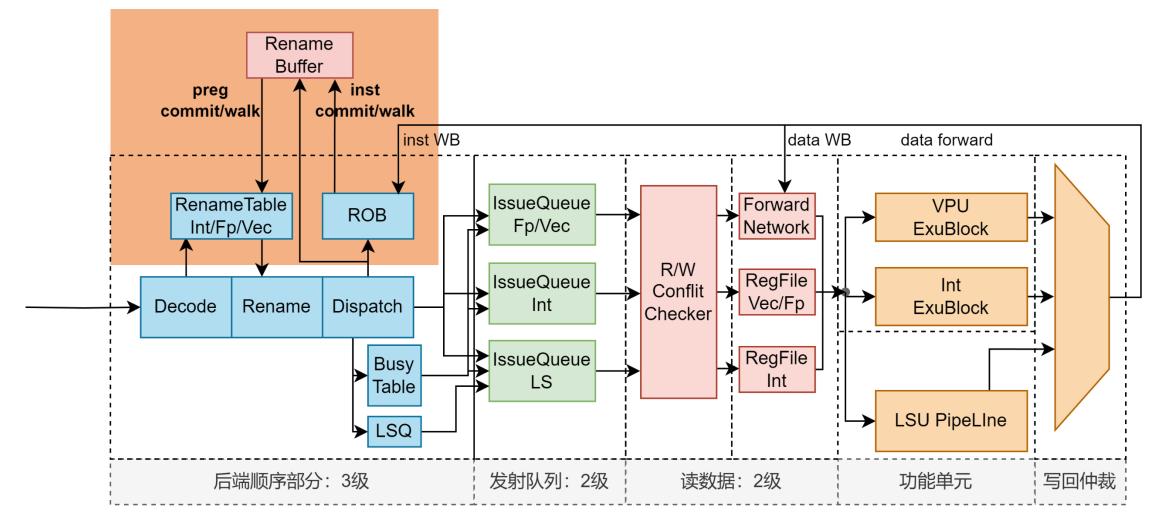




取消推测唤醒示意图

取消推测唤醒时空图

### ⇔ 改进2: 指令和寄存器提交解耦



昆明湖后端流水级架构简图

#### ⇒ 指令和寄存器提交解耦——动机

- •问题 1: ROB 中目的寄存器映射对分支和Store指令是冗余的
  - 冗余程度 19.6% ~ 38.4%\*
  - 需求: 支持 ROB 每项对应 0 个寄存器映射来消除冗余
- 问题 2: 每条机器向量指令**写回至多 8 个寄存器** 
  - 需求: 支持 ROB 每项对应 8 个寄存器映射
- 问题 3:继续提升 ROB 容量来增加乱序调度窗口
  - 通过 ROB 压缩提升等效容量
  - 需求: 支持 ROB 每项对应多个运算指令的寄存器映射

<sup>\*</sup> https://www.spec.org/workshops/2007/austin/papers/Performance\_Characterization\_SPEC\_CPU\_Benchmarks.pdf

#### ⇔ 指令和寄存器提交解耦——动机

- 问题 1: ROB 中目的寄存器映射对分支和Store指令是冗余的
  - 冗余程度 19.6% ~ 38.4%\*
  - ・ 需求: 支持 ROB 每项对应 0 个寄存器映射
- 问题 2: 每条机器向量指令写回至多 8 个寄存器
  - ・ 需求: 支持 ROB 每项对应 8 个寄存器映射
- 问题 3: 继续提升 ROB 容量来增加乱序调度窗口
  - 通过 ROB 压缩提升等效容量
  - ・ 需求: 支持 ROB **毎项对应多个运算指令的寄存器映射**

<sup>\*</sup> https://www.spec.org/workshops/2007/austin/papers/Performance\_Characterization\_SPEC\_CPU\_Benchmarks.pdf

### ⇒ 指令和寄存器提交解耦——动机

- 问题 1: ROB 中目的寄存器映射对分支和Store指令是冗余的
  - 冗余程度 19.6% ~ 38.4%\*
  - · 需求: 支持 ROB 每项对应 0 个寄存器映射
- 问题 2: 每条机器向量指令写真之和寄存器提交解耦
  - 需求: 支持 ROB 每项对应 8
- 问题 3: 继续提升 ROB 容量来增加乱序调度窗口
  - · 通过 ROB 压缩提升等效容量
  - ・ 需求: 支持 ROB 每项对应多个运算指令的寄存器映射

<sup>\*</sup> https://www.spec.org/workshops/2007/austin/papers/Performance Characterization SPEC CPU Benchmarks.pdf

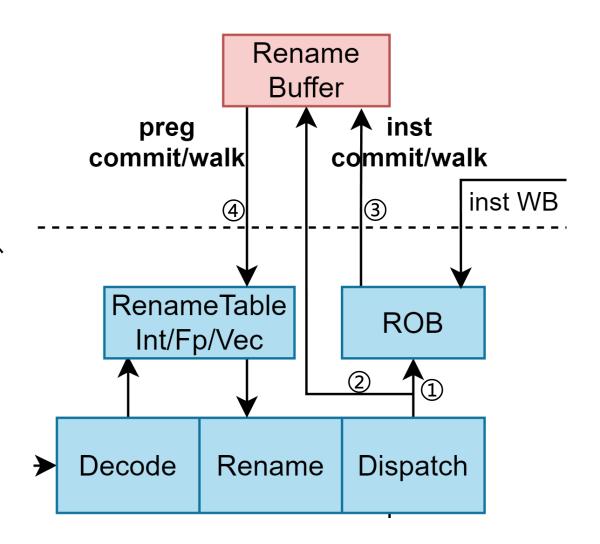
### **幹解耦指令和寄存器提交**

#### 流程

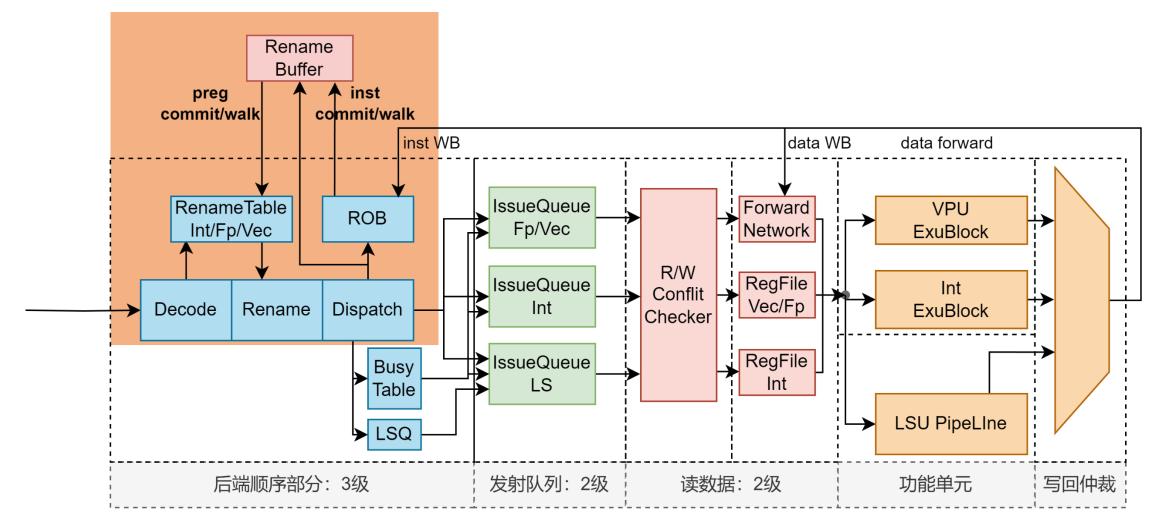
- ① 指令进入 ROB, 记录对应的寄存器映射个数
- ② 寄存器映射信息进入 RenameBuffer (RAB)
- ③ 指令提交/回滚, 给 RAB 传递寄存器数量信息
- ④ 寄存器提交/回滚,更新 RenameTable (RAT)

#### • 优点

- ROB entry 瘦身,优化时序
- ・支持向量指令等的拆分
- 支持 ROB 压缩,提高 ROB 等效容量



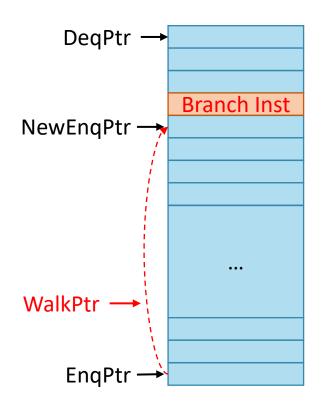
# ⇔ 改进3: 基于检查点的 RAT 恢复机制



昆明湖后端流水级架构简图

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——动机**

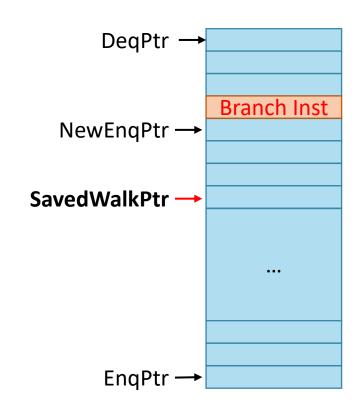
- 误预测和中断异常将导致流水线冲刷
- 恢复重命名表速度受 commit width 限制
- 重定向冲刷指令较多时,回滚周期数太多



ROB 重定向的 walk 过程

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——动机**

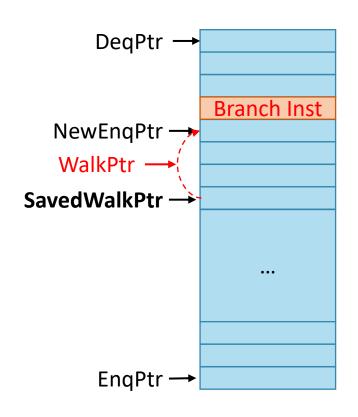
- 误预测和中断异常将导致流水线冲刷
- 恢复重命名表速度受 commit width 限制
- 重定向冲刷指令较多时,回滚周期数太多
- 假如重命名表可以定期存档?



ROB 重定向的 walk 过程

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——动机**

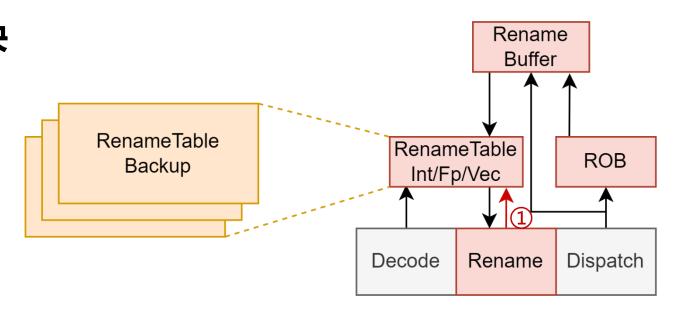
- 误预测和中断异常将导致流水线冲刷
- 恢复重命名表速度受 commit width 限制
- 重定向冲刷指令较多时,回滚周期数太多
- 假如重命名表可以定期存档?
- ・从存档恢复就很快!



ROB 重定向的 walk 过程

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——创建**

① Rename 阶段基于一定的规则决定是否创建检查点

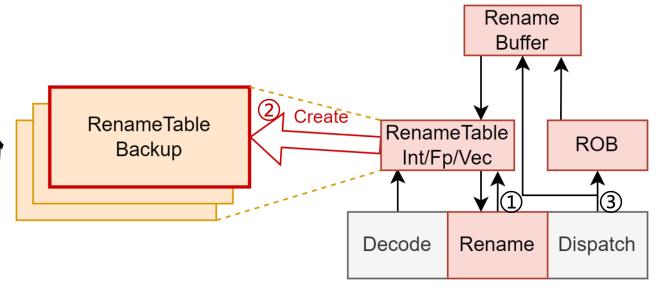


创建检查点示意图

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——创建**

① Rename 阶段基于一定的规则决定是否创建检查点

② RAT 创建当前的重命名状态备份



创建检查点示意图

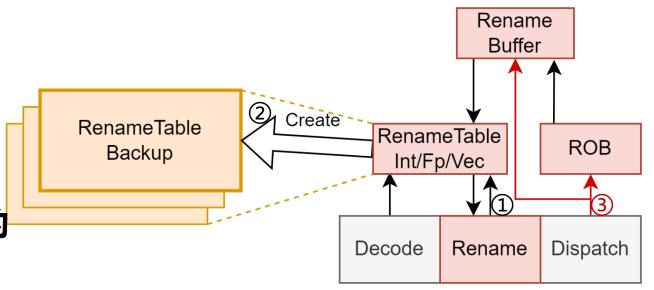
# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——创建**

① Rename 阶段基于一定的规则决定是否创建检查点

② RAT 创建当前的重命名状态备份

③ Dispatch 阶段为 ROB 和 RAB 等的

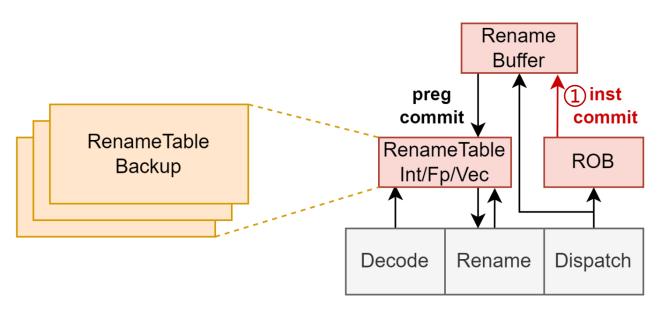
入队指针创建检查点



创建检查点示意图

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——提交**

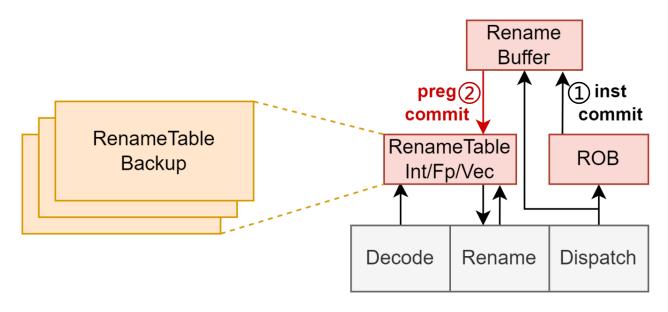
① ROB 提交指令,将 entry 对应的寄存器映射数量提交给 RAB



提交过程示意图

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——提交**

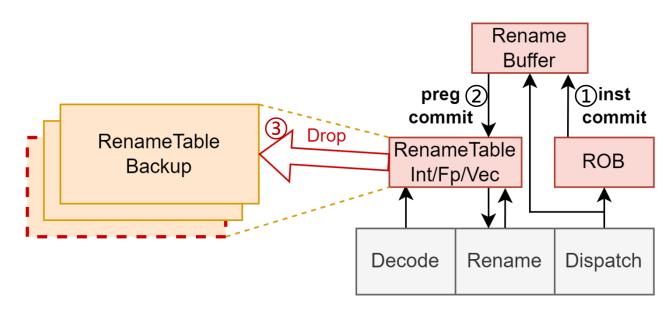
- ① ROB 提交指令,将 entry 对应的寄存器映射数量提交给 RAB
- ② RAB 提交寄存器映射给 RAT



提交过程示意图

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——提交**

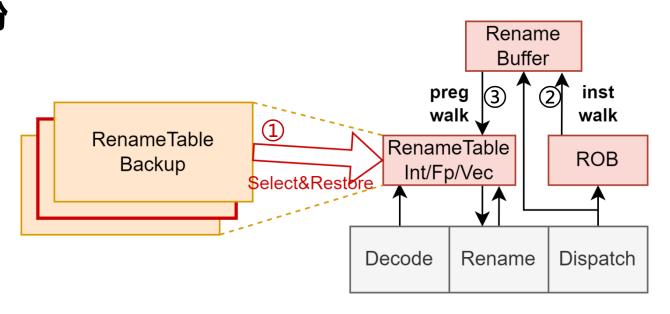
- ① ROB 提交指令,将 entry 对应的寄存器映射数量提交给 RAB
- ② RAB 提交寄存器映射给 RAT
- ③ RAT 丟弃过期的备份



提交过程示意图

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——恢复**

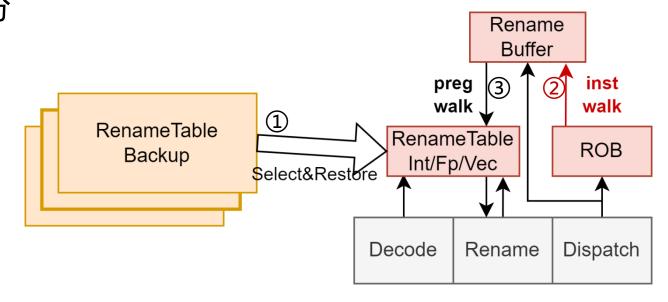
① RAT 寻找离回滚终点最近的备份 并恢复



选择检查点、从检查点恢复的示意图

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——恢复**

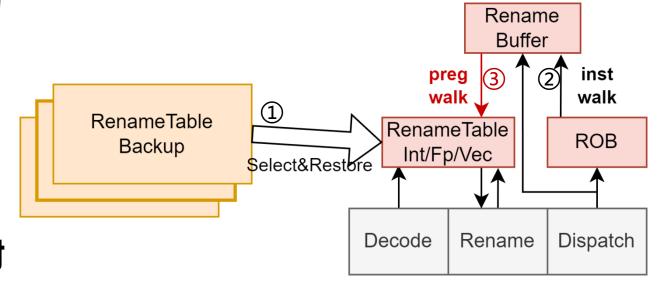
- ① RAT 寻找离回滚终点最近的备份 并恢复
- ② ROB 从备份指针回滚指令,并向 RAB 传递对应的寄存器数量



选择检查点、从检查点恢复的示意图

# **拳 基于检查点的 RAT 恢复机制——恢复**

- ① RAT 寻找离回滚终点最近的备份 并恢复
- ② ROB 从备份指针回滚指令,并向 RAB 传递对应的寄存器数量
- ③ RAB从备份指针回滚寄存器映射 给 RAT



选择检查点、从检查点恢复的示意图

#### ⇔后端流水线改进总结

- 发射后读寄存器堆
  - 重新组合功能单元
  - 推测唤醒和取消机制
- 指令和寄存器提交解耦
- 基于检查点的 RAT 恢复机制

#### ⇔ 昆明湖新需求-向量

- 昆明湖向量扩展规格
  - 兼容 RISC-V Vector 1.0 向量指令集扩展
  - VLEN: 128
  - 数据类型: INT8/INT16/INT32/INT64/FP16/FP32/FP64
  - 向量寄存器和浮点寄存器共用寄存器堆
  - 支持基于指令拆分和重命名的乱序调度
- 更多细节将在向量扩展报告中展示

### ⇔ 昆明湖新需求-向量

- 昆明湖向量扩展规格
  - 兼容 RISC-V Vector 1.0 向量指令集扩展
  - VLEN: 128
  - 数据类型: INT8/INT16/INT32/INT64/FP16/FP32/FP64
  - 向量寄存器和浮点寄存器共用寄存器堆
  - 支持基于指令拆分和重命名的乱序调度
- 更多细节将在**向量扩展**报告中展示

FP64 8月24日 15:00 欢迎来三楼珍珠厅参加 《向量扩展设计和实现》报告







# 敬请批评指正!