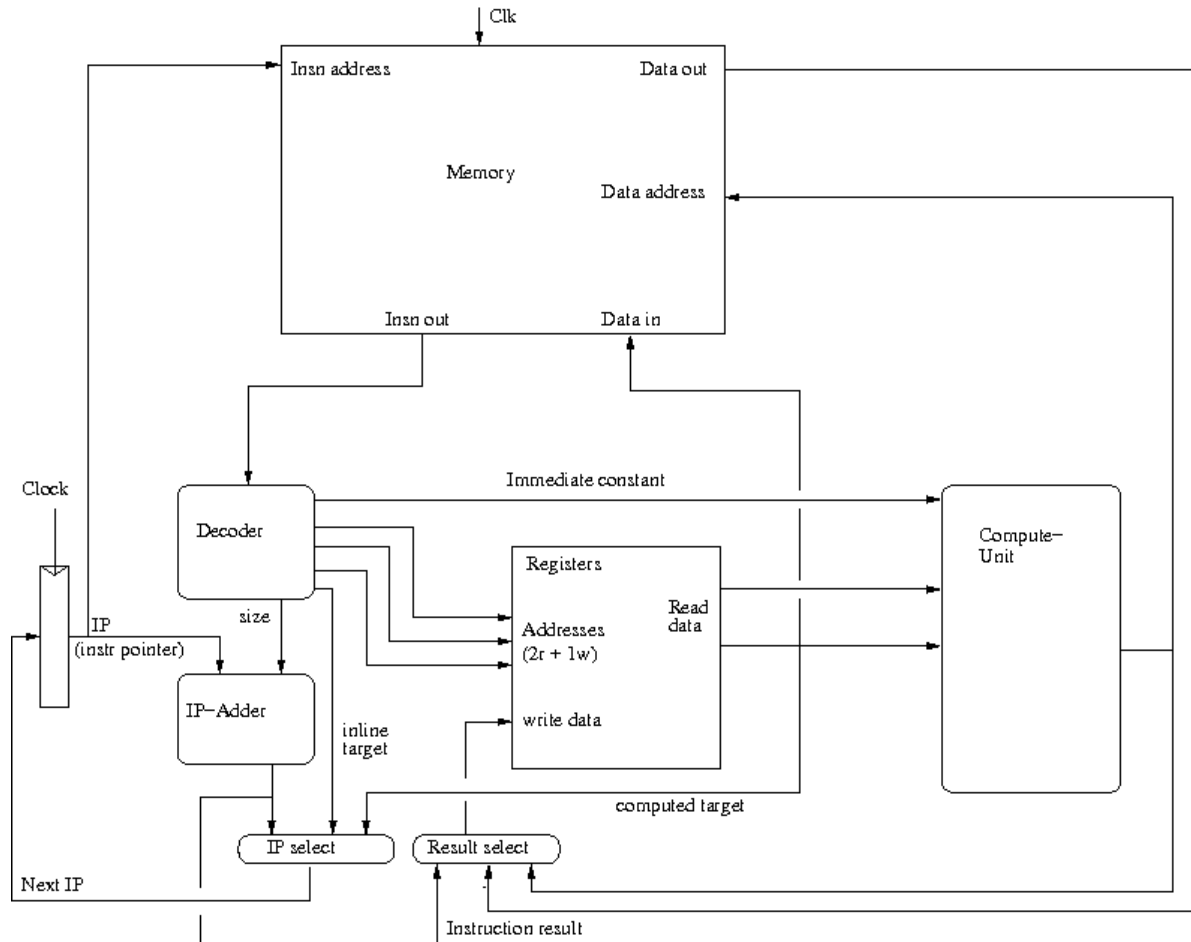


# A2 mikroarkitektur



# Oversigt over forelæsningerne i maskinarkitektur

1. En essentiel maskine bygget af nogle passende byggeklodser. Så simpelt som muligt - men ikke simplere. A2.
2. Et deep dive i hvordan klodserne bygges. Masser af detaljer der giver baggrund
3. Pipelining - hvorfor og hvordan? Performance! Mere performance! Hvor langt kan man gå? Hvordan? Mere realisme
4. Avanceret mikroarkitektur. Parallel udførsel af sekventiel kode. Hvordan?

# Abstraktionsniveauer

1. Højniveau-programmeringssprog: Erlang, OCaml osv
2. Maskinnære programmeringssprog: C
3. Assembler / Symbolsk Maskinsprog: x86, ARM, MIPS
4. Arkitektur (ISA): Maskinsprog - ordre indkodet som tal
5. Mikroarkitektur: ting som lager, registre, regneenheder, afkodere og hvordan de forbindes så det bliver en maskine
6. Standard celler: Simple funktioner af få bit (1-4) med et eller to resultater. Lagring af data (flip-flops)
7. Transistorer
8. Fysik. Eller noget der ligner

# Pipelining - Agenda

1. Hvad er pipelining?
2. Hvilke problemer skal man løse når man laver en pipeline
3. Hvilke teknikker tager man til hjælp
4. Pipelining i moderne CMOS (lager er laaaangsomt)
5. Ambitiøs? Flere instruktioner per clock?

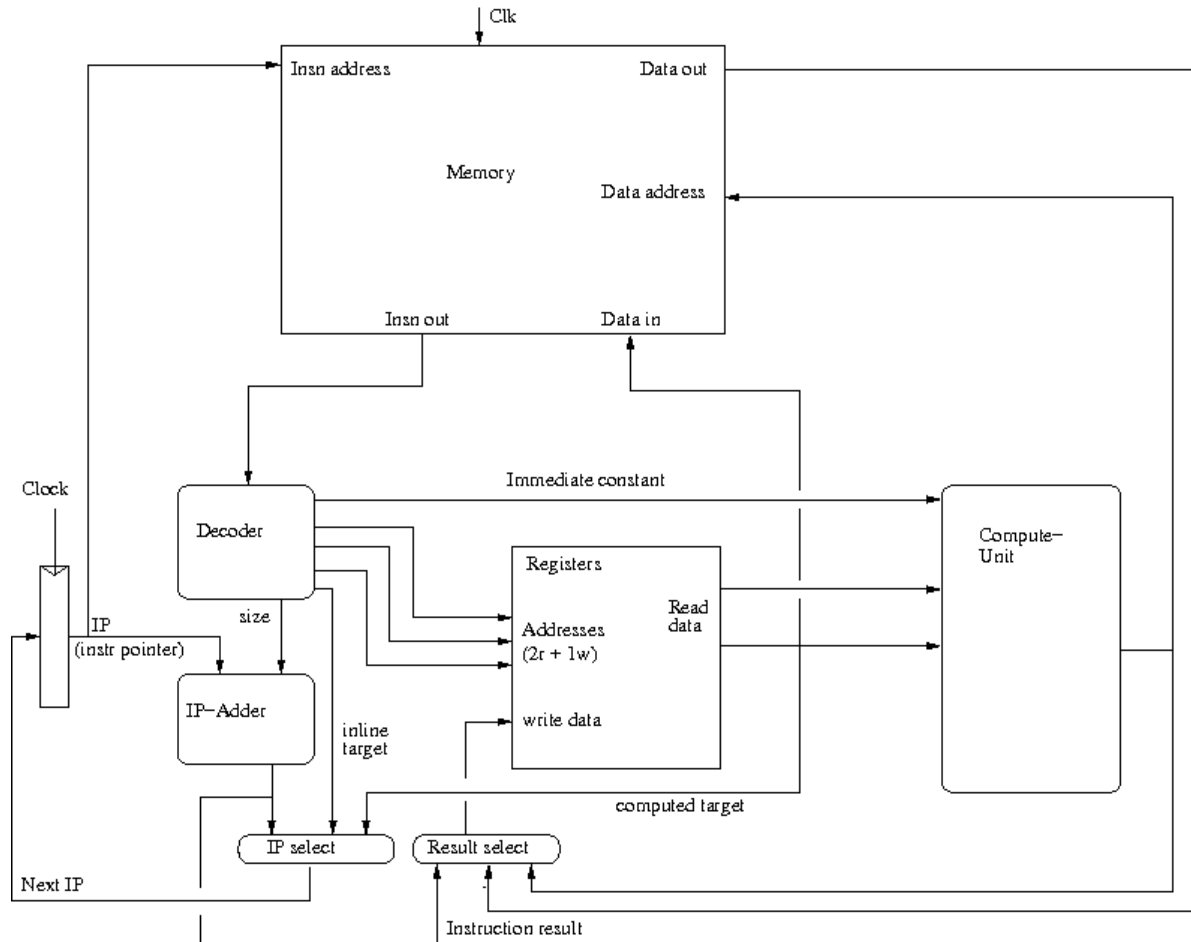
# Hvad er pipelining

Pipelining går ud på at arrangere udførelsen af instruktioner som et samlebånd. Den klassiske pipeline som man ofte ser i lærebøgerne har 5 trin:

- 'F' for "fetch" - hentning af instruktion
- 'D' for "decode" - afkodning
- 'X' for "execute" - udførelse (ALU)
- 'M' for "memory" - læsning fra lageret
- 'W' for "writeback" - opdatering af registre

Ovenstående elementer findes også i mikroarkitekturen fra A2. Hvis vi for eksemplets skyld antager at hvert element tager 1ns, så kan A2 køre 200MHz.

# A2 mikroarkitektur



# Pipelining

Ved pipelining adskiller man hvert trin med registre - så kan trinnene udføres samtidigt, men med forskellige instruktioner i hvert sit trin.

```
insn1  FDXMW  
insn2   FDXMW  
insn3    FDXMW  
insn4     FDXMW  
insn5      FDXMW
```

Antag at hvert "trin" tager 1 nanosekund. Så kan samlebåndet bevæge sig med op mod en GHz. Udefra ser det ud som om de fleste instruktioner udføres på en enkelt clock, men i virkeligheden er den samlede udførelsestid for en instruktion forøget.

# Begrænsning 1: Structural hazards

Det bliver ret besværligt, hvis samme hardware stump skal bruges fra flere forskellige trin i pipelinen. Så skal man koordinere brugen. Det kaldes en "structural hazard".

Bemærk: selvom vi kun har en memory - så har den separate porte, således at man samtidigt både kan hente instruktioner (til "F"-trinnet) og data (til "M"-trinnet).

Det kan også ske, at der er dele af maskinen man ikke ønsker at pipeline. For eksempel er division alt for dyrt at pipeline og i stedet bruger man en iterativ løsning.



# Data hazards

Hvis en instruktion skal bruge resultatet af den forrige ville vi gerne kunne:

```
insn      FDXMW  
movq %r11,%r14  FDXMW  
addq %r14,%r17  FDXMW  
insn      FDXMW
```

Men ups - resultatet fra movq når først registrene i 'W' og skal læses i 'D'. Det kaldes en "data hazard". En triviell løsning er at bremse pipelinen for de senere instruktioner indtil det er sikkert at fortsætte. Det kaldes et "stall".

```
insn      FDXMW  
movq %r11,%r14  FDXMW  
addq %r14,%r17  FDDDDXMW  
insn      FFFFDXMW
```

Men det koster gevaldigt meget på ydeevnen

# Data afhængigheder - løsning i software

Simpelt! Compileren må indsætte instruktioner der er uafhængige!

```
insn          FDXMW
movq %r11,%r14 FDXMW
uafh. insn    FDXMW
uafh. insn    FDXMW
uafh. insn    FDXMW
addq %r14,%r17 FDXMW
insn          FDXMW
```

De tre instruktioner der skal være uafhængige siges at befinde sig i et "delay slot" eller "shadow" af den foregående instruktion.

Det er sjældent muligt at finde nyttige instruktioner til at fylde i sådan et "delay slot".

# Data afhængigheder - løsning i hardware

Hardware løsning: Vi tilføjer dedikerede forbindelser fra resultat-siden af ALUen til der hvor værdierne skal bruges.

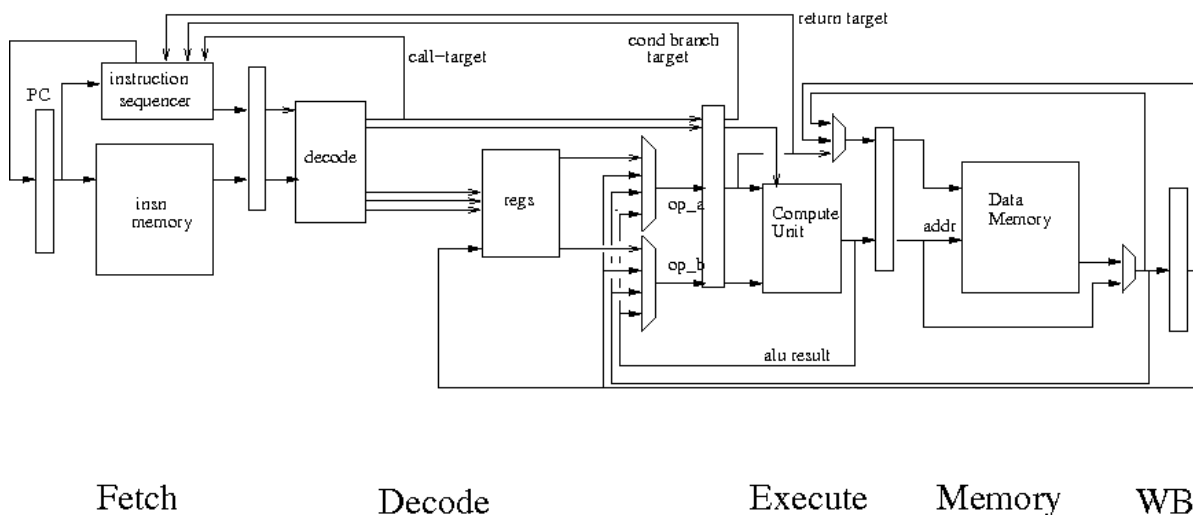
```
insn      FDXMW  
movq %r11,%r14  FDXMW  
addq %r14,%r17  FDXMW  
insn      FDXMW
```

Det kaldes "bypassing" eller "forwarding". Det vil koste lidt på clockfrekvensen i forhold til hvis man ikke har bypassing. Men gevinsten er stor.

Moderne maskiner løser alle data afhængigheder i hardware. En del ældre maskiner (nu døde eller meget ildelugtende) har "delay slots" som programmør (eller compiler) skal fylde. Om ikke andet, så med "nop".

# A2 pipelined

Simple fem-trins pipeline med fuld forwarding/bypassing.



Bemærk hvordan der er indskudt registre (såkaldte pipeline-registre) foran afkoderen, ALUen, data-cachen og til sidst, før skrivning til registrene.

# Langsommere instruktioner

Det er ikke alle instruktioner der udføres i et enkelt trin - kun de aritmetisk/logiske (men IKKE multiplikation).

Læsning fra lageret har først et resultat efter 'M' trinnet:

```
insn          FDXMW
movq 4(%r11),%r14  FDXMW
addq %r14,%r17     FDDXMW
insn             FFDXMW
```

her er der ikke noget at gøre. Selv med "forwarding" (eller "bypassing") må den afhængige instruktion forsinkes indtil data når frem.

Vi siger at movq-instruktionen har en "skygge" på en instruktion. Hvis vi kan finde en uafhængig instruktion at placere i skyggen behøver vi ikke at bremse pipelinen.

# kald og retur

Kald og retur udgør en anden udfordring. Betragt:

```
insn      FDXMW
jmp        FDXMW
insn efter F
jmp-target FDXMW
```

Her skal vi have hentet jmp-instruktion og afkodet den før vi kan hoppe. Og når vi finder ud af vi skal hoppe har vi allerede hentet den næste instruktion - som slet ikke skal udføres!

Retur er værre:

```
insn      FDXMW
ret        FDXMW      <-- retur adresse tilgængelig i løbet af X
insn efter F
jmp-target FDXMW      <-- 2 clocks tabt!
```

# Betingede hop

Betingede hop er også en udfordring. Vi kan godt genkende og reagere i 'D'-trinnet. Men hvordan? Vi ved jo ikke endnu om hoppet skal tages eller ej. Vi kan først afgøre hoppet i 'X' trinnet.

insn	FDXMW	
cbge %r12,%r13,target	FDXMW	<-- vi kan afgøre hop i 'X'
<shadow>	FD	<-- og slå de her instruktioner ihjel
<shadow+1>	F	
target: insn	FDXMW	<-- og starte hentning

Her koster hoppet 2 ekstra clock cykler hvis det tages, 3 i alt. Men bemærk at hvis hoppet *ikke* skal tages, så fortsætter pipelinen normalt, og så koster hoppet kun en enkelt cyklus.

# En mere realistisk pipeline

I nyere CMOS teknologi er kommunikation relativt set blevet langsommere end beregning. Derfor er den simple 5-trins pipeline ikke realistisk. Det tager *meget* længere tid at tilgå lageret end at lægge tal sammen.

Derfor organiserer man lageret i et hierarki. Tættest på ALU og registre placeres L1-caches. Længere ude L2-caches. Og i mange tilfælde også L3 caches. Når man skal læse noget fra lageret kigger man først i L1, så L2, så L3 før man "går off-chip" og snakker med lagerkredsene ude på bundkortet.

Men selvom man gør L1-cachen lille, så er den stadig for langsom til at kunne tilgås på en enkelt clock cyklus. Følgende er relativt almindeligt:

- L1: 16KB-64KB, 2-4 clock cykler
- L2: 256KB-1MB, 11-20 clock cykler
- L3: 1-4MB, 20-40 clock cykler
- Lager: GBytes, 100-200 clock cykler.



# En pipeline med 3 cycle cache opslag

Langsommere opslag i lageret påvirker både hentning af instruktioner og hentning af data.

Her eksemplet fra før (prikker '.' for ekstra pipeline trin i lager-hierarkiet):

```
insn          F..DXM..W
movq 4(%r11),%r14  F..DXM..W
addq %r14,%r17    F..DDDDXM..W  <-- forsinkes nu 3 cykler
insn          FF....DXM..W
```

Movq fra lageret kaster nu en skygge på 3 instruktioner.

# 3 cycle cache opslag (II)

Ændringer i programrækkefølgen (kald, retur, hop) bliver dyrere

Her det betingede hop fra før:

```
insn          F..DXM..W
cbge %r12,%r13,target  F..DXM..W  <-- vi kan afgøre hop i 'X'
<shadow>      F..D          <-- og slå de her instruktioner ihjel
<shadow+1>    F..
<shadow+2>    F.           <-- for ikke at tale om dem her
<shadow+3>    F
target: insn   F..DXM..W  <-- og starte hentning
```

Prisen er nu 5 cykler for et taget hop, stadig en cyklus for et ikke taget hop.

Den gennemsnitlige afstand mellem hop er 6 instruktioner! Vi kører på halv hastighed!

# Hvis i tvivl - GÆT!

Over tid har man udviklet forskellige teknikker til at klare hop, kald og retur i lange pipelines - her er tre af dem:

- "branch target caching" - en lille cache der associerer en del af adressen på et hop med de første instruktioner der hoppes til. Gør det muligt at have instruktionerne på target-adressen klar så snart man afkoder et hop.
- Retur forudsigelse - en lillebitte hardware stak (f.eks. 8 adresser) placeret tidligt i pipelinen så man kan få retur adressen uden at vente på at den læses fra registre, endsige forwardes fra en netop overstået læsning fra lageret.
- Hop forudsigelse - forudsigelse af om et betinget hop skal tages eller ej baseret på kontekst.

Jo dybere pipeline, jo vigtigere er disse teknikker

Vi nøjes med at kigge lidt nærmere på hop forudsigelse

# Hop-forudsigelse

Ofte kan man forudsige om et hop skal tages eller ej. F.eks. vil hop der lukker en løkke (og hopper tilbage til begyndelsen af løkken) oftest skulle tages.

En simpel forudsigelse kunne være at hop der går bagud skal tages, men dem der hopper til en senere adresse skal ikke. Lidt mere fleksibelt er det hvis en compiler kan markere sin forudsigelse så hardwaren kan se den.

Desværre er hop ret dynamiske, så statiske (altså compile-time) metoder har kun begrænset succes. Der skal dynamiske metoder til.

# Dynamisk hop-forudsigelse

Dynamisk hop-forudsigelse opsamler data fra hoppenes historie og bruger det til at forudsige den fremtidige opførsel.

Den simpleste udgave betragter hvert hop for sig. Man knytter en to-bit tæller til hver hop, i praksis ved at lave en række af tællere og bruge nogle bits fra PC'en til at vælge en tæller. Hver tæller opsummerer hoppets historie:

```
00 hop ikke taget (strongly not taken)
01 hop almindeligvis ikke taget (weakly not taken)
10 hop almindeligvis taget (weakly taken)
11 hop taget (strongly taken)
```

Hver gang et hop afgøres opdateres den matchende tæller, enten i retning mod "hop ikke taget", eller mod "hop taget".

Dette kaldes "local" hop forudsigelse - fordi man betragter hvert betinget hop adskilt fra de andre.

# Korrelerende hop-forudsigelse

Hop er ofte korrelerede med andre hop. Det kan man udnytte ved at opsamle hoppenes historie. En simpel fremgangsmåde er at indkode historien i et skifte-register. Når et hop tages skifter man '1' ind i skifteregisteret. Når et hop ikke tages skifter man '0' ind.

Som før har man en tabel af to-bit tællere der opdateres på samme måde som beskrevet for lokale forudsigere.

For at lave en forudsigelse laver man et "hash" af skifteregisteret og PC'en og bruger det til at slå op i tabellen med tællere. Bitvis XOR er en fin hash funktion i det her tilfælde.

Denne forudsiger kaldes "gshare" og kan ofte levere mere end 90% korrekte forudsigelser.

Der findes andre og betydeligt mere omfattende forudsigere der fungerer endnu bedre. Generelt skal man ikke tro at man kan forudsige sine egne hop bedre end maskinen kan.

Se f.eks. <https://team.inria.fr/alf/members/andre-seznec/branch-prediction-research/>

# Superscalar pipelining

Fint ord for mere end en instruktion per clock

Det begynder med følgende observation: cache adgang koster meget hardware. Hvis vi har lavet hardware med mulighed for en adgang pr clock, så lad os udnytte det! Skaler resten af maskinen så der typisk er brug for cachen hver clock.

Masser af nye udfordringer

- Kan man nå lige så høj clock frekvens som en almindelig scalar pipeline?
- Kan man udnytte sådan en maskine, eller dør den fordi data-afhængigheder kræver at pipelinen bremses ("stalles") ?

# Clockfrekvens for superskalare pipelines

De kritiske signalveje i en superskalar processor er almindeligvis ALU'en (ALU'erne) og det forwarding/bypassing netværk der forbinder dem.

Når man indsætter flere ALU'er vokser det netværk, hvilket kan føre til forøgelse af klokke-perioden. Ofte kan man imødegå den tendens ved at dedikere ALU'erne til hver sin delmængde af operationer. Herved bliver den enkelte ALU lidt simplere og hurtigere.

Så længe man ikke er for ambitiøs er disse signalveje imidlertid stort set magen til dem i den simplere, ikke superskalare, pipeline. Det skyldes at den simplere pipeline også har brug for alle de samme funktioner og har det samme behov for at kunne forwarde resultater mellem instruktioner.

I praksis har det vist sig at superskalare maskiner har kunnet nå samme clock frekvens som simplere ikke superskalare maskiner.

De fleste processorer er i dag superskalare. Selv på de langsommere smartphones.



# Data afhængigheder i en superskalar pipeline

I en superskalar pipeline er der langt flere mulige "stalls" på grund af data afhængigheder. Betragt flg 2-vejs superskalare pipeline:

```
insn      F..DXM..W
movq 4(%r11),%r14  F..DXM..W
addq %r14,%r17     F..DDDDXM..W  <-- forsinkes 3 cykler
insn           F.....DXM..W
```

Forsinkelsen er den samme som i den simplere pipeline (3 cykler), men da der ellers kan pumpes dobbelt så mange instruktioner igennem er "skyggen" efter movq-instruktionen dobbelt så lang, 6 instruktioner.

# Hop/kald/retur i en superskalar pipeline

Betragt vores betingede hop fra tidligere:

```
insn          F..DXM..W
cbge %r12,%r13,target  F..DXM..W    <-- vi kan afgøre hop i 'X'
<shadow>      F..D          <-- og slå de her instruktioner ihjel
<shadow+1>    F..D
<shadow+2>    F..
<shadow+3>    F..
<shadow+4>    F.           <-- for ikke at tale om dem her
<shadow+5>    F.
<shadow+6>    F
<shadow+7>    F
target: insn   F..DXM..W    <-- og starte hentning
```

Hoppet har en "skygge" på otte instruktioner.

For en superscalar pipeline er det endnu vigtigere med ordentlig forudsigelse

# Opsamling

Pyha - vi er nået langt fra den simple mikroarkitektur for A2

- Vi har introduceret et realistisk lager hierarki
- Vi har introduceret en realistisk pipeline - som kører med 5x højere clock frekvens en A2 - og forhåbentligt kan afvikle virkelige programmer ~4x hurtigere
- Vi har kigget på de problemer hardware-ingeniørerne skal løse undervejs, når de laver en pipelinet maskine
- Vi har også introduceret de mere ambitiøse superskalare pipelines som er vidt udbredte, selv i batteridrevne enheder som smartphones.

Kan en 2-vejs superskalar køre dit program 2x hurtigere end den simple skalare pipeline? Kan en 4-vejs mon køre det 4x hurtigere?

Det varierer voldsomt fra program til program hvor meget der vindes.

# Spørgsmål og Svar

