

Aulas 19, 20, 21 e 22

- *Pipelining*
 - Definição - exemplo prático por analogia
 - Adaptação do conceito ao caso do MIPS
 - Problemas da solução *pipelined*
- Construção de um *datapath* com *pipelining*
 - Divisão em fases de execução
 - Execução das instruções
- *Pipelining hazards*
 - *Hazards* estruturais: replicação de recursos
 - *Hazards* de controlo: *stalling*, previsão, *delayed branch*
 - *Hazards* de dados: *stalling*, *forwarding*
- *Datapath* para o MIPS com unidades de *forwarding* e *stalling*

José Luís Azevedo, Bernardo Cunha, Arnaldo Oliveira, Pedro Lavrador

Introdução

- **Pipelining** é uma técnica de implementação de arquiteturas do *set* de instruções (ISA), através da qual múltiplas instruções são executadas com algum grau de **sobreposição temporal**
- O objetivo é aproveitar, de forma o mais eficiente possível, os recursos disponibilizados pelo *datapath*, por forma a **maximizar a eficiência global do processador**

Pipelining - exemplo por analogia

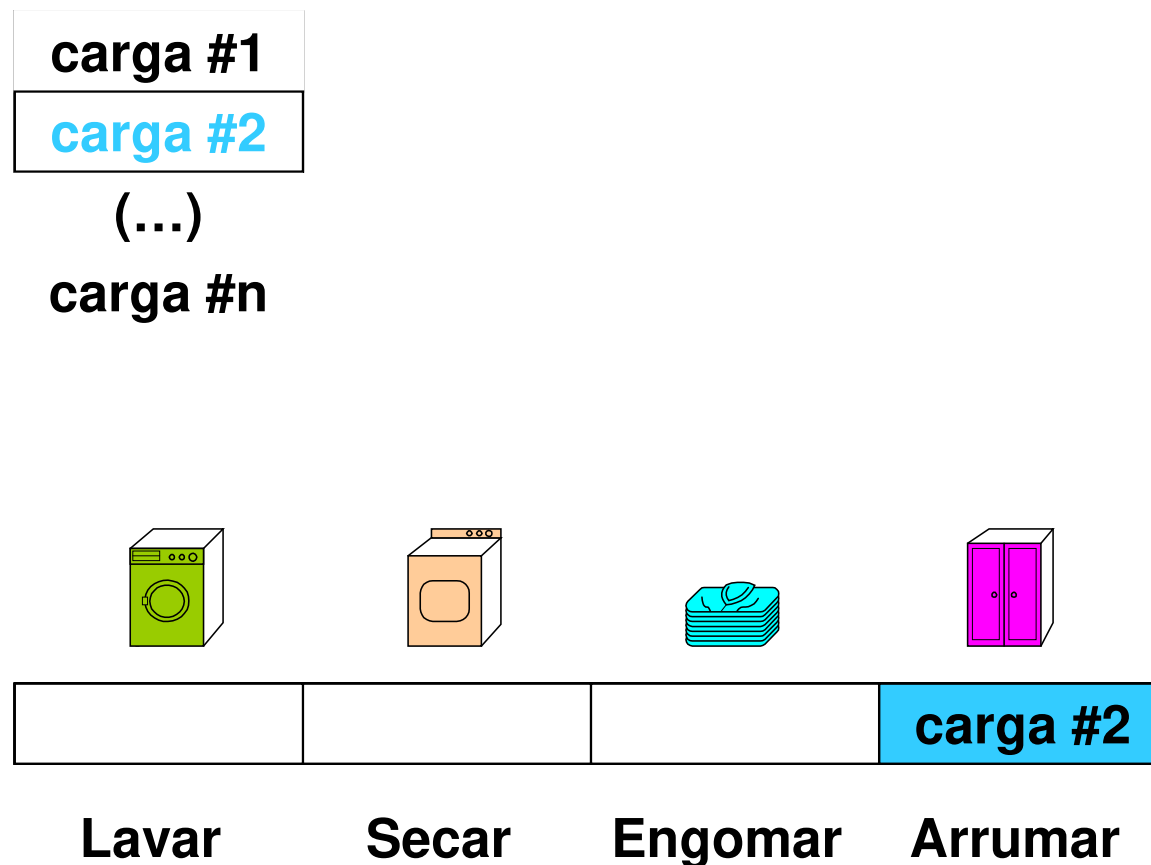
- O exemplo de *pipelining* que iremos observar de seguida apoia-se num conjunto de tarefas simples e intuitivas: o processo de tratamento da roupa suja 😊



- Neste exemplo, o tratamento da roupa suja desencadeia-se nas seguintes quatro fases:
 1. Lavar uma carga de roupa na máquina respetiva
 2. Secar a roupa lavada na máquina de secar
 3. Passar a ferro e dobrar a roupa
 4. Arrumar a roupa dobrada no guarda roupa respetivo

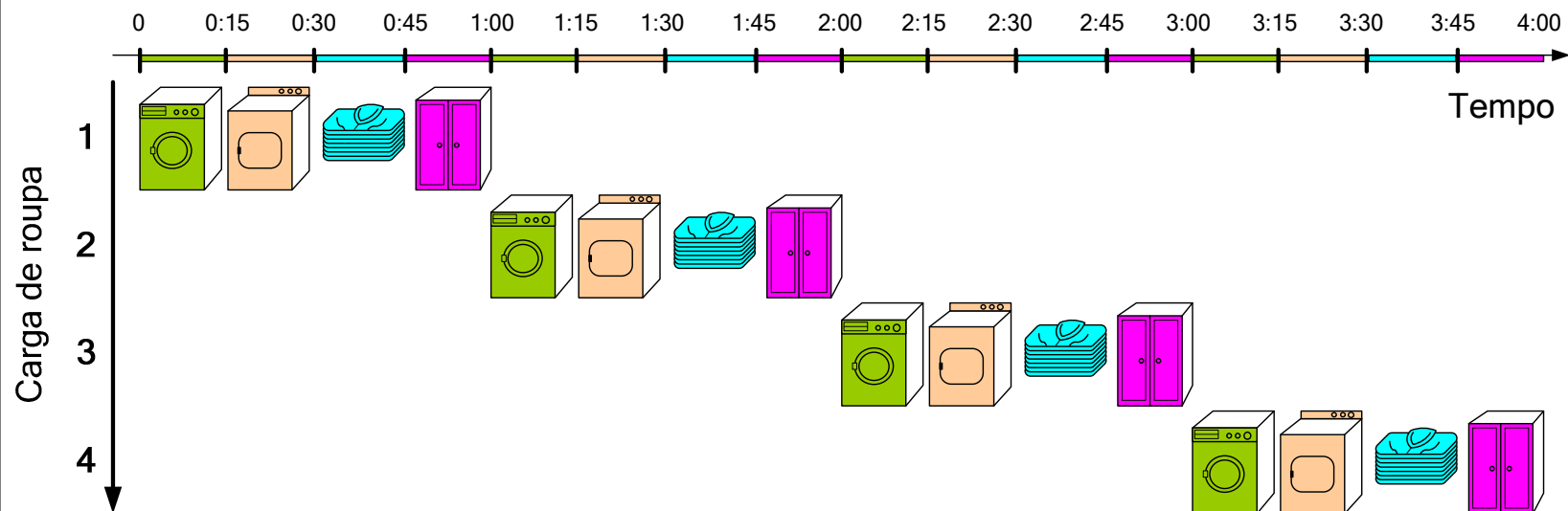
Pipelining - exemplo por analogia

- Numa versão não *pipelined*, o processamento de N cargas de roupa seria:



Pipelining - exemplo por analogia

- Este processo pode então ser descrito temporalmente do seguinte modo:



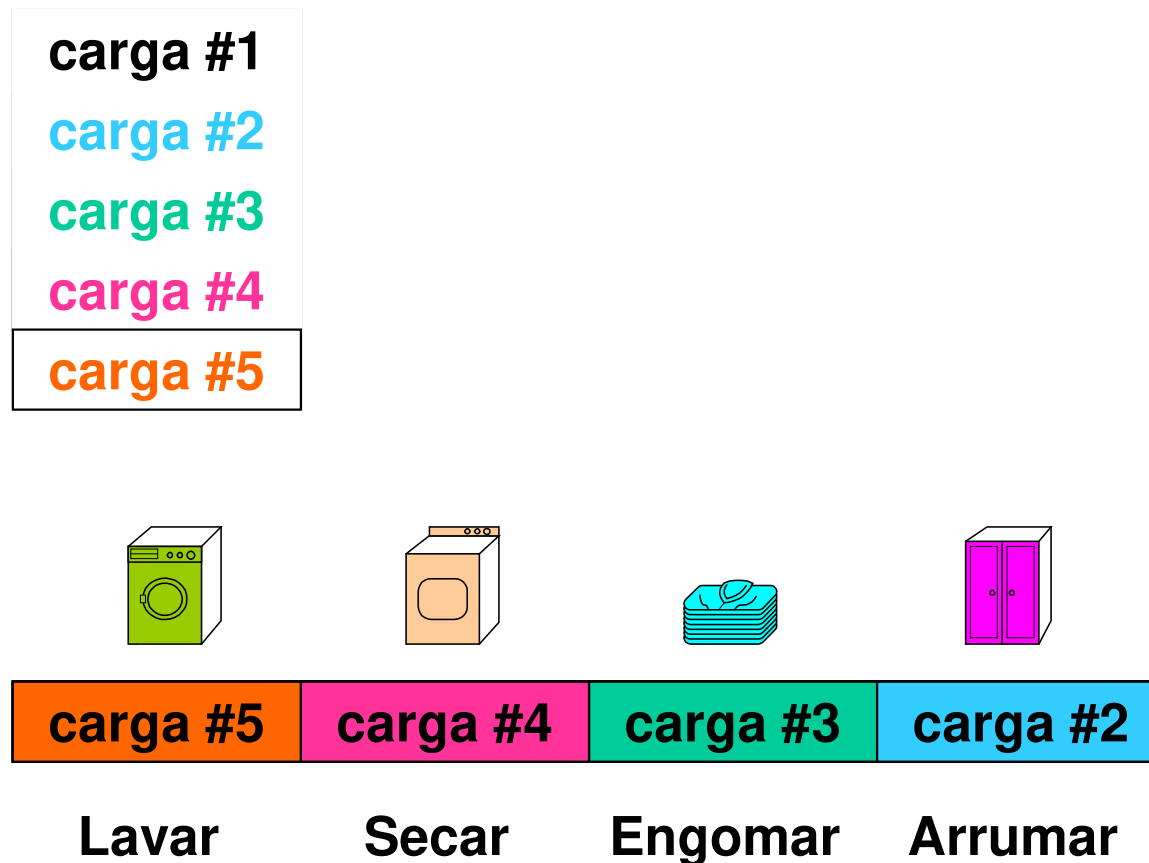
Se o tempo para tratar uma carga de roupa for uma hora, tratar quatro cargas demorará **quatro horas**.

Pipelining - exemplo por analogia

- Na versão *pipelined*, aproveita-se para carregar uma nova carga de roupa na máquina de lavar mal esteja concluída a lavagem da primeira carga
- O mesmo princípio se aplica a cada uma das restantes três tarefas
- Quando se inicia a arrumação da primeira carga, todos os passos (chamados **estágios** ou **fases** em *pipelining*) estão a funcionar em paralelo
- Maximiza-se assim a utilização dos recursos disponíveis

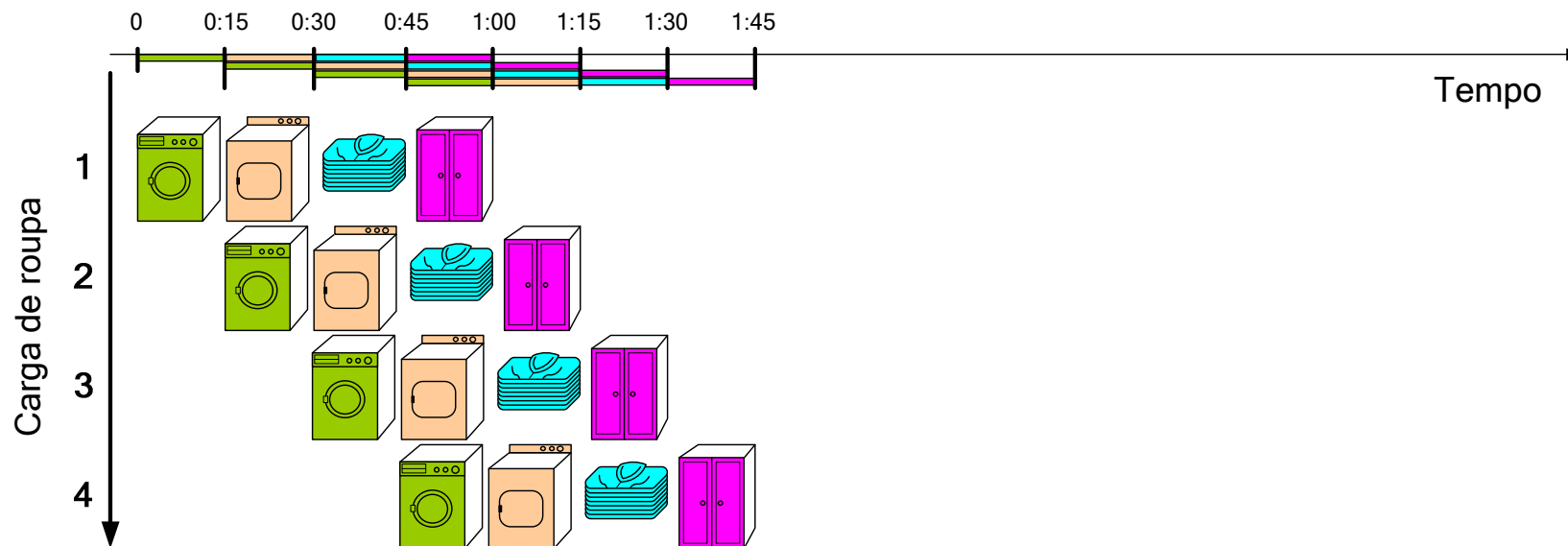
Pipelining - exemplo por analogia

- Na versão *pipelined*, o processamento das cargas de roupa seria (admitindo tempo nulo entre a comutação de tarefas):



Pipelining - exemplo por analogia

- O processo de tratamento da versão *pipelined* pode então ser descrito temporalmente do seguinte modo:



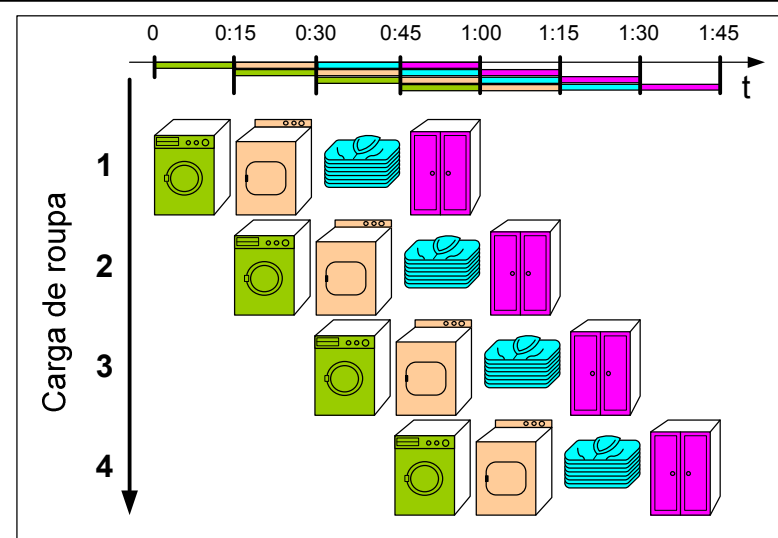
Na versão *pipelined*, o tempo total para tratar quatro cargas será de 1h45. Ou seja 135 minutos menos ($240 - 105$).

Pipelining - exemplo por analogia

- O paradoxo aparente da solução *pipelined* é que o tempo necessário para o processamento completo de uma carga de roupa não difere do tempo de execução da solução não *pipelined*
- A eficiência da solução com *pipelining* decorre do facto de, para um número grande de cargas de roupa, todos os passos intermédios estarem a executar em paralelo
- O resultado é o aumento do número total de cargas de roupa processadas por unidade de tempo (***throughput***)
- Qual o **ganho de desempenho** que se obtém com o sistema *pipelined* relativamente ao sistema normal?

Pipelining – ganho de desempenho

- O tratamento de N cargas de roupa num sistema com F fases demorará idealmente (admitindo que cada fase demora 1 unidade de tempo):



Sistema não *pipelined*: $T_{\text{NON-PIPELINE}} = N \times F$

Sistema *pipelined*: $T_{\text{PIPELINE}} = F + (N - 1) = (F - 1) + N$

Ganho obtido com a solução *pipelined*:

$$\frac{\text{Desempenho}_{\text{PIPELINE}}}{\text{Desempenho}_{\text{NON-PIPELINE}}} = \frac{T_{\text{NON-PIPELINE}}}{T_{\text{PIPELINE}}} = \frac{N \times F}{(F - 1) + N}$$

Se $N \gg (F - 1)$, então: $\text{Ganho} \approx \frac{N \times F}{N} = F$

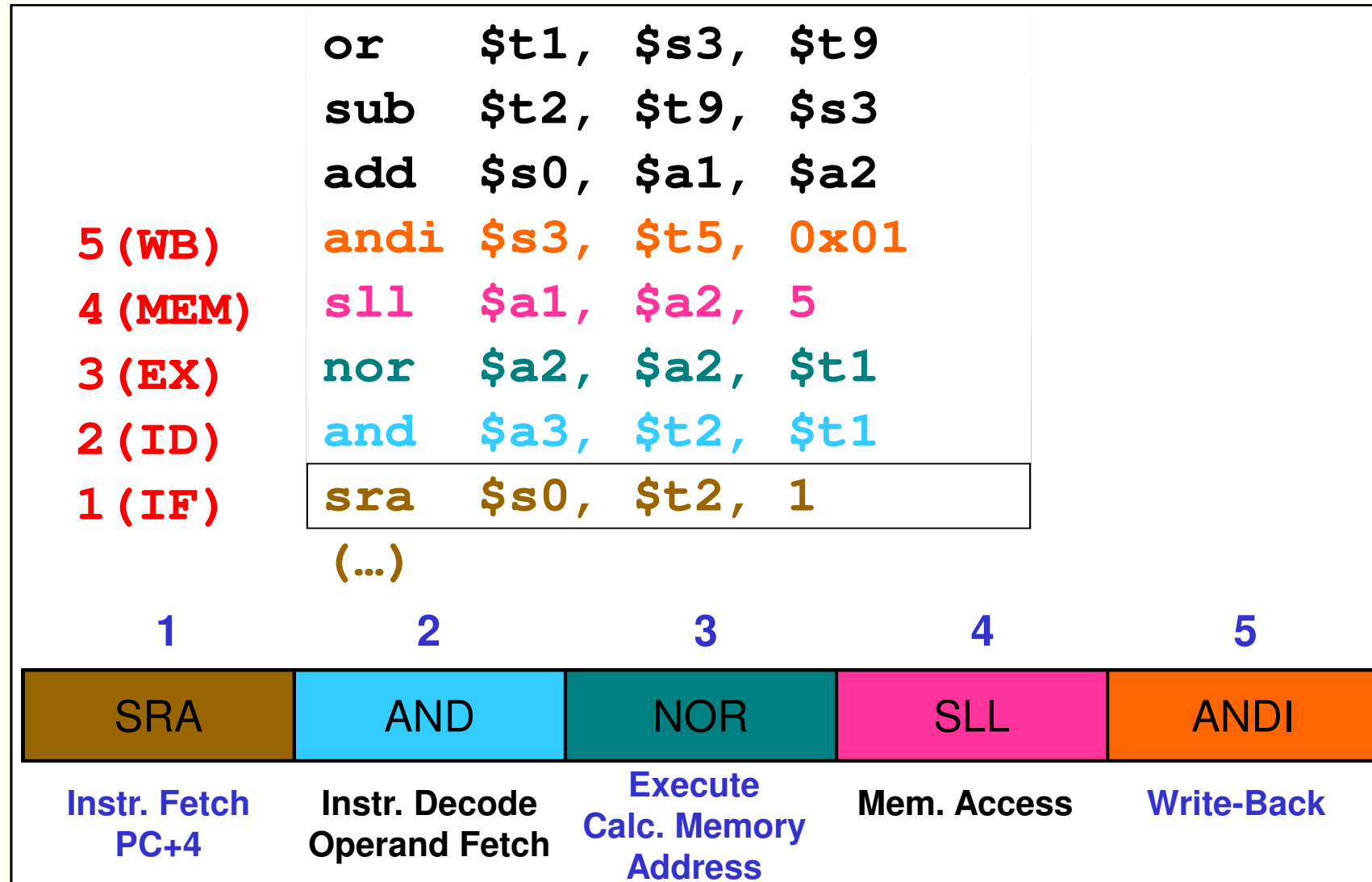
Pipelining – ganho de desempenho

- No limite, para um número de cargas de roupa muito elevado, o ganho de desempenho (medido na forma da razão entre os tempos necessários ao tratamento da roupa, num e noutro modelo) é da ordem do **número de tarefas realizadas em paralelo** (isto é, igual ao número de fases do processo)
- Genericamente, poderíamos afirmar que o ganho em velocidade de execução é igual ao número de estágios do *pipeline* (F)
- No exemplo observado, o limite teórico estabelece que a solução *pipelined* é quatro vezes mais rápida do que a solução não *pipelined*
- A adopção de *pipelines* muito longos (com muitos estágios) pode, contudo, como veremos mais tarde, limitar drasticamente a eficiência global

Pipelining no MIPS

- Os mesmos princípios que observámos para o caso do tratamento da roupa, podem igualmente ser aplicados aos processadores
- No caso do MIPS, como já sabemos, as instruções podem ser divididas genericamente em **cinco fases** (estágios, etapas):
 1. **Instruction fetch** (ler a instrução da memória), incremento do PC
 2. **Operand fetch** (ler os registos) e descodificar a instrução (o formato de instrução do MIPS permite que estas duas tarefas possam ser executadas em paralelo)
 3. **Execute** (executar a operação ou calcular um endereço)
 4. **Memory access** (aceder à memória de dados para leitura ou escrita)
 5. **Write-Back** (escrever o resultado no registo destino)
- Parece assim razoável admitir a construção de uma solução *pipelined* do *datapath* do MIPS que implemente cinco estágios distintos, um para cada fase da execução das instruções

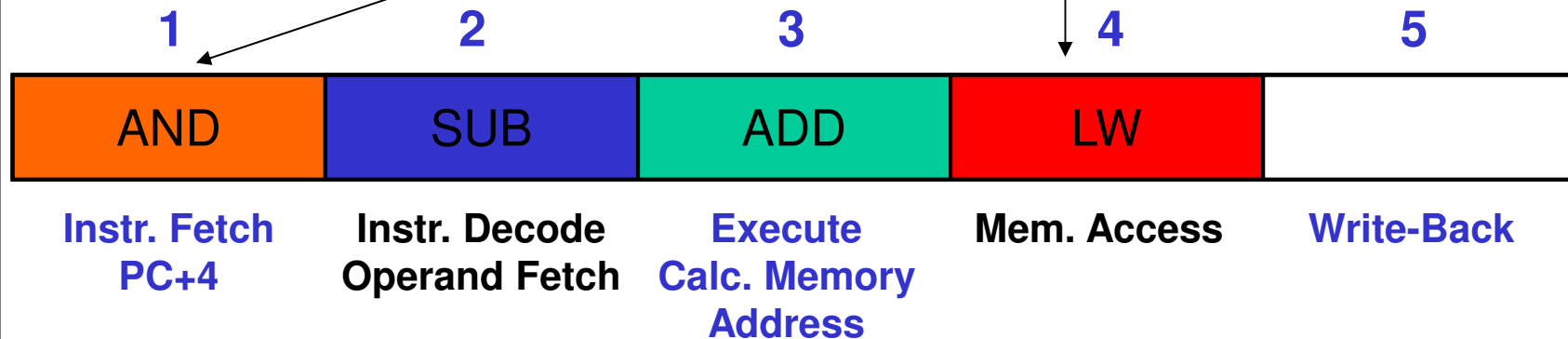
Pipelining no MIPS



Pipelining – Problemas (exemplo 1)

```
lw    $t1, 0($t9)
add   $t2, $t3, $t4
sub   $t3, $t4, $t5
and   $t4, $t5, $t6
lw    $t5, 16($t9)
```

- No quarto estágio da primeira instrução e no primeiro da quarta instrução é necessário efetuar, simultaneamente, um acesso à memória para **leitura de dados** e para o **instruction fetch**
- Se existir apenas uma memória para dados e código, as duas operações não podem ser executadas em paralelo

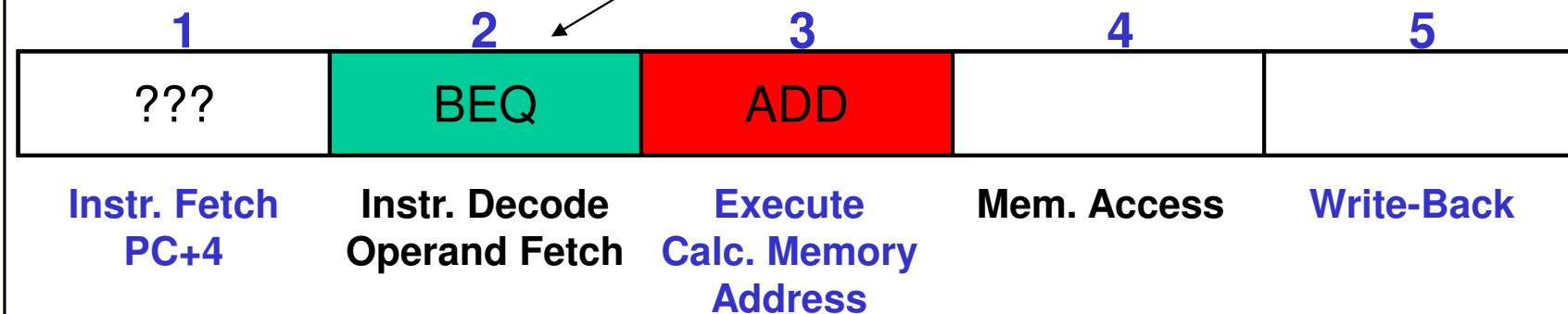


Pipelining – Problemas (exemplo 2)

```
add    $t4, $t5, $t6
beq     $t1, $t2, z1
lw      $s3, 300($a0)
(...)
```

z1: or \$t7, \$t8, \$t9

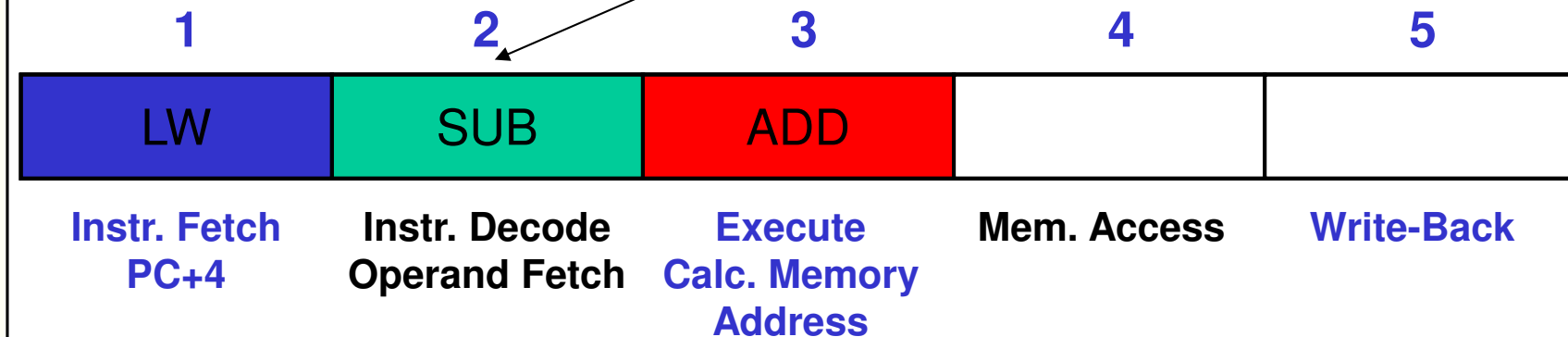
- Qual a próxima instrução a ler da memória (**LW** / **OR**) assumindo que a decisão do *branch* só é tomada no 3º estágio do *pipeline*?
- Mesmo admitindo que existe h/w dedicado para avaliar a condição do *branch* logo no 2º estágio, a unidade de controlo terá sempre que esperar pela execução desse estágio para saber qual a próxima instrução a ler da memória.



Pipelining – Problemas (exemplo 3)

```
add  $s0, $t0, $t1
sub  $t2, $s0, $t3
lw   $t4, 0($s2)
```

A instrução de subtração não pode avançar para o estágio seguinte uma vez que o seu operando, **\$s0**, ainda não foi calculado e armazenado no registo destino pela instrução anterior.



Datapath pipelined para o MIPS

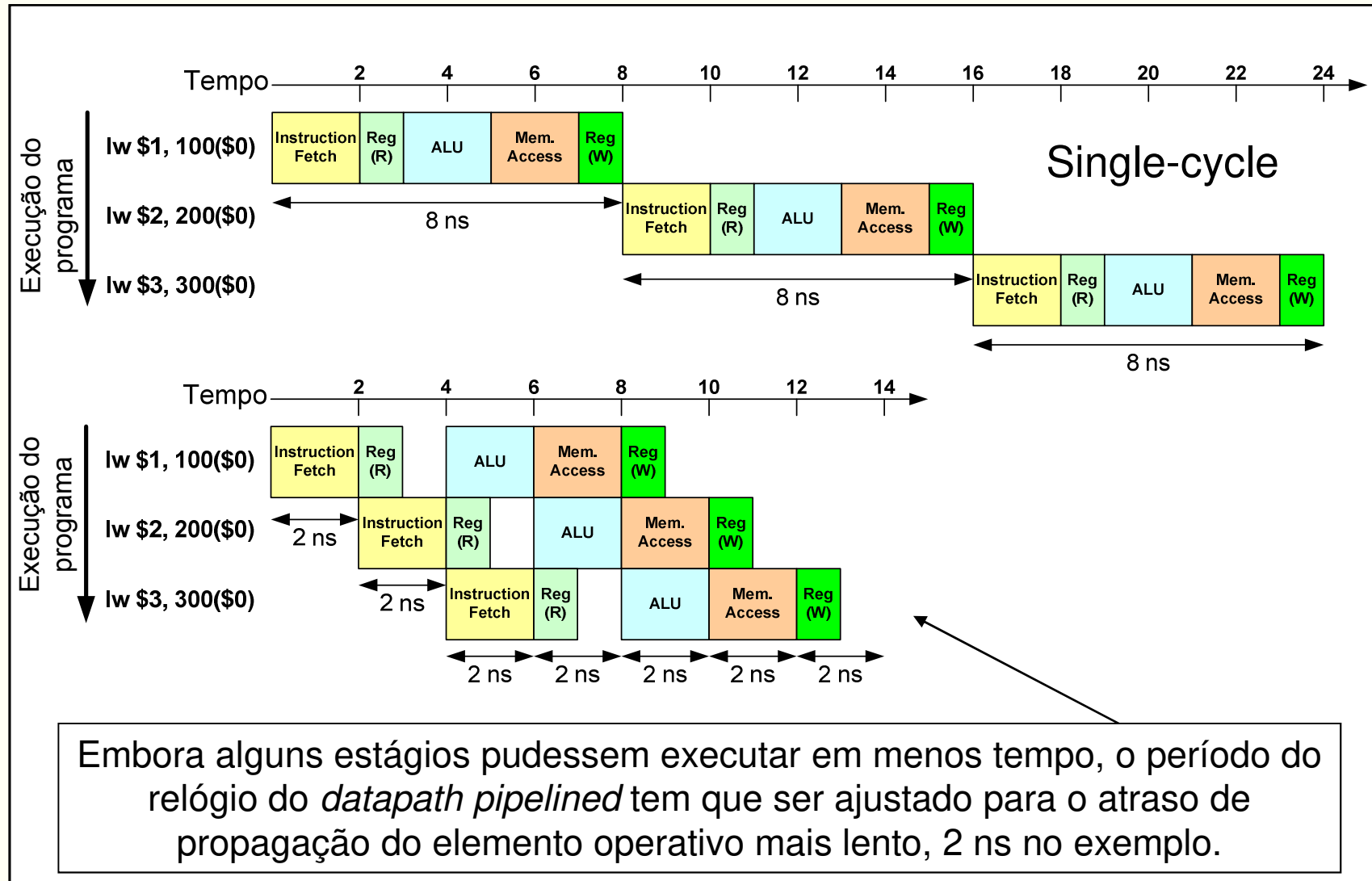
- Para tornar a discussão mais concreta, vamos construir um *datapath* que implemente um *pipeline*, que suporte as instruções que já considerámos anteriormente, isto é:
 - acesso à memória: load word (**lw**) e store word (**sw**)
 - instruções tipo R: **add**, **sub**, **and**, **or** e **slt**
 - Instruções imediatas: **addi** e **slti**
 - branch if equal (**beq**)
- Começamos por comparar os tempos necessários à execução destas instruções num *datapath single cycle* e num *datapath pipelined*, tomando como referência os seguintes tempos de execução de cada um das fases:

Instruction	Instruction Fetch	Register Read	ALU Operation	Memory Access	Register Write
Load word (lw)	2 ns	1 ns	2 ns	2 ns	1 ns
Store word (sw)	2 ns	1 ns	2 ns	2 ns	
R-Type (add, sub, and, or, slt)	2 ns	1 ns	2 ns		1 ns
Branch (beq)	2 ns	1 ns	2 ns		
Immediate (addi, slti)	2 ns	1 ns	2 ns		1 ns

Datapath pipelined para o MIPS

- De acordo com a tabela fornecida, e para a solução *single cycle*, teremos que ajustar o período do relógio ao tempo necessário para executar a instrução mais lenta (lw)
- Ou seja, na solução *single cycle* todas as instruções, independentemente do tempo mínimo que poderiam durar, serão executadas num tempo de 8ns
- Para verificarmos como comparar o tempo de execução de um trecho de código por cada uma das soluções (*pipelined* e não *pipelined*), observemos o exemplo do slide seguinte

Datapath pipelined para o MIPS



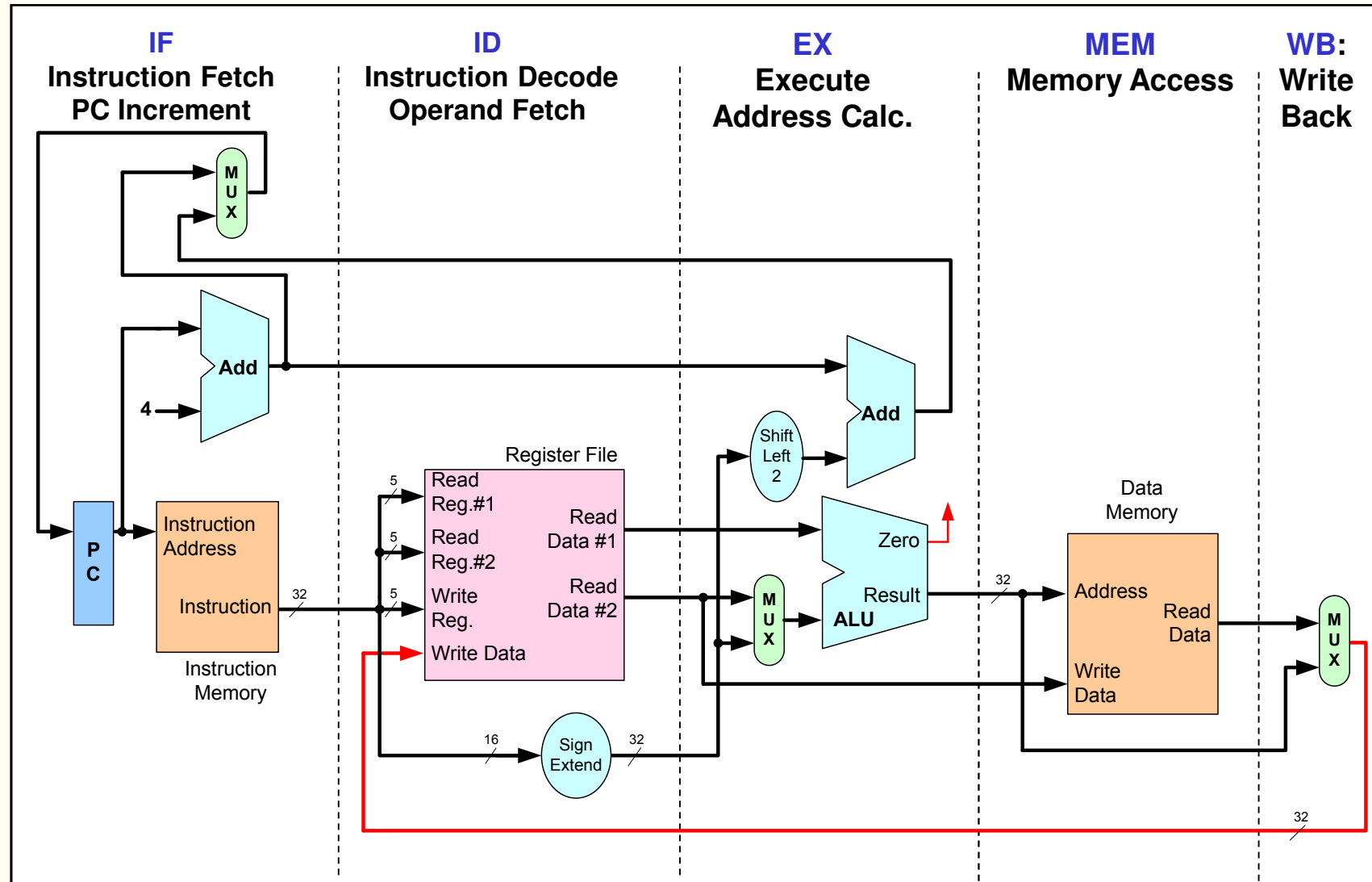
Datapath pipelined para o MIPS

- O *instruction set* do **MIPS** (*Microprocessor without Interlocked Pipeline Stages*) foi concebido para uma implementação em *pipeline*. Os aspetos fundamentais a considerar são:
 - **Instruções de comprimento fixo.** *Instruction Fetch* e *Instruction Decode* podem ser feitos em estágios sucessivos uma vez que a unidade de controlo não tem que se preocupar com a dimensão da instrução descodificada
 - **Poucos formatos de instrução**, com a referência aos registos a ler sempre no mesmo campo. Isto permite que os registos sejam lidos no segundo estágio ao mesmo tempo que a instrução é descodificada pela unidade de controlo
 - **Referências à memória só aparecem em instruções de load/store.** O terceiro estágio pode assim ser usado para executar a instrução ou para calcular o endereço de memória, permitindo o acesso à memória no estágio seguinte
 - Os **operandos em memória têm que estar alinhados.** Desta forma qualquer operação de leitura/escrita da memória pode ser feita num único estágio

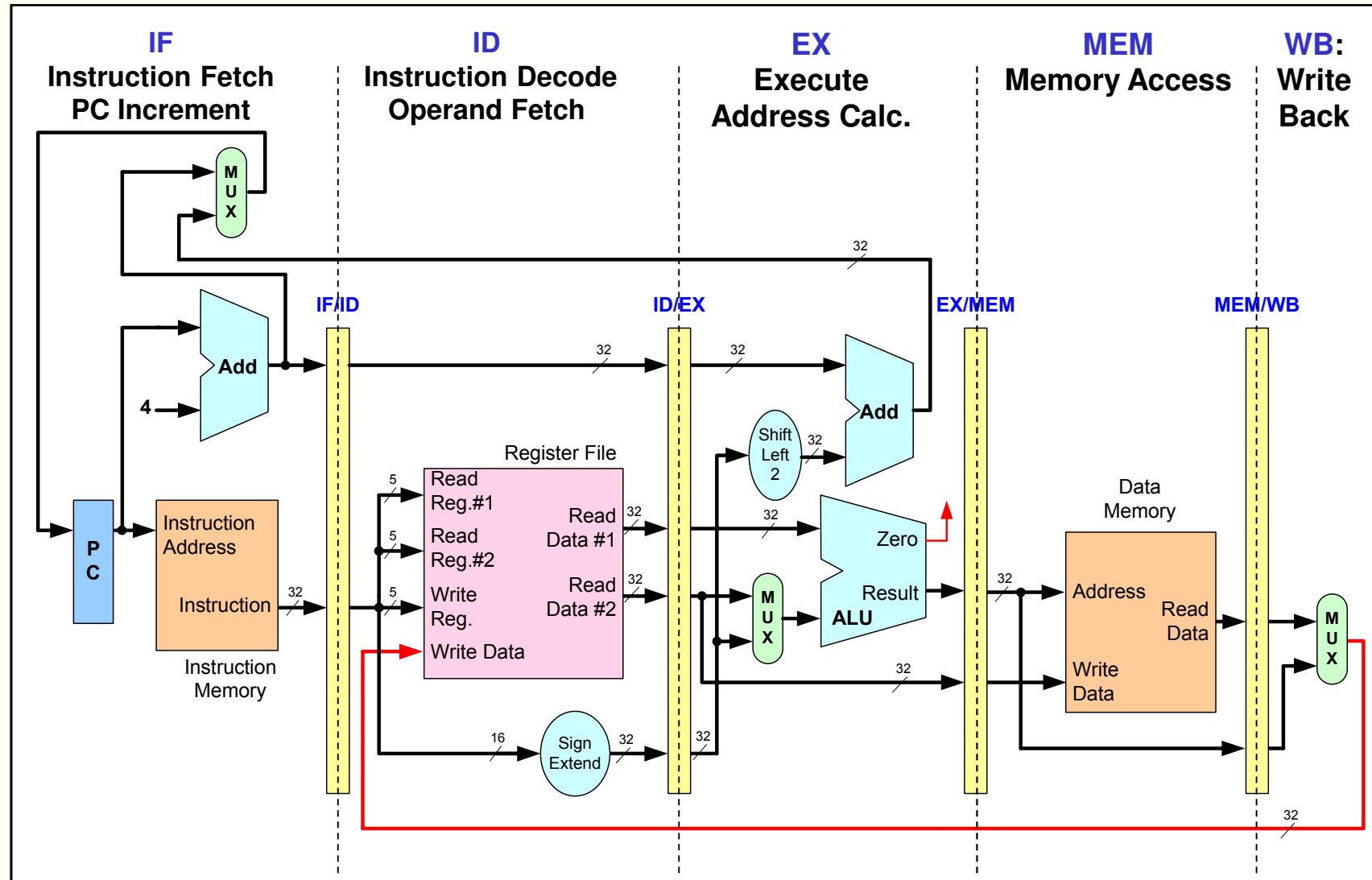
Datapath pipelined para o MIPS

- A solução *pipelined* para o MIPS parte do modelo do *datapath single-cycle*
- A organização implementa as cinco fases sequenciais em que são decomponíveis as instruções:
 1. (**IF**) - *Instruction fetch* (ler a instrução da memória), incremento do PC
 2. (**ID**) - *Operand fetch* (ler os registos) e descodificar a instrução (o formato de instrução do MIPS permite que estas duas tarefas possam ser executadas em paralelo)
 3. (**EX**) - Executar a operação ou calcular um endereço
 4. (**MEM**) - *Memory access* (aceder à memória de dados para leitura ou escrita)
 5. (**WB**) - *Write-back* (escrever o resultado no registo destino)
- Na solução apresentada no slide seguinte não são identificados os sinais de controlo nem a respetiva unidade de controlo

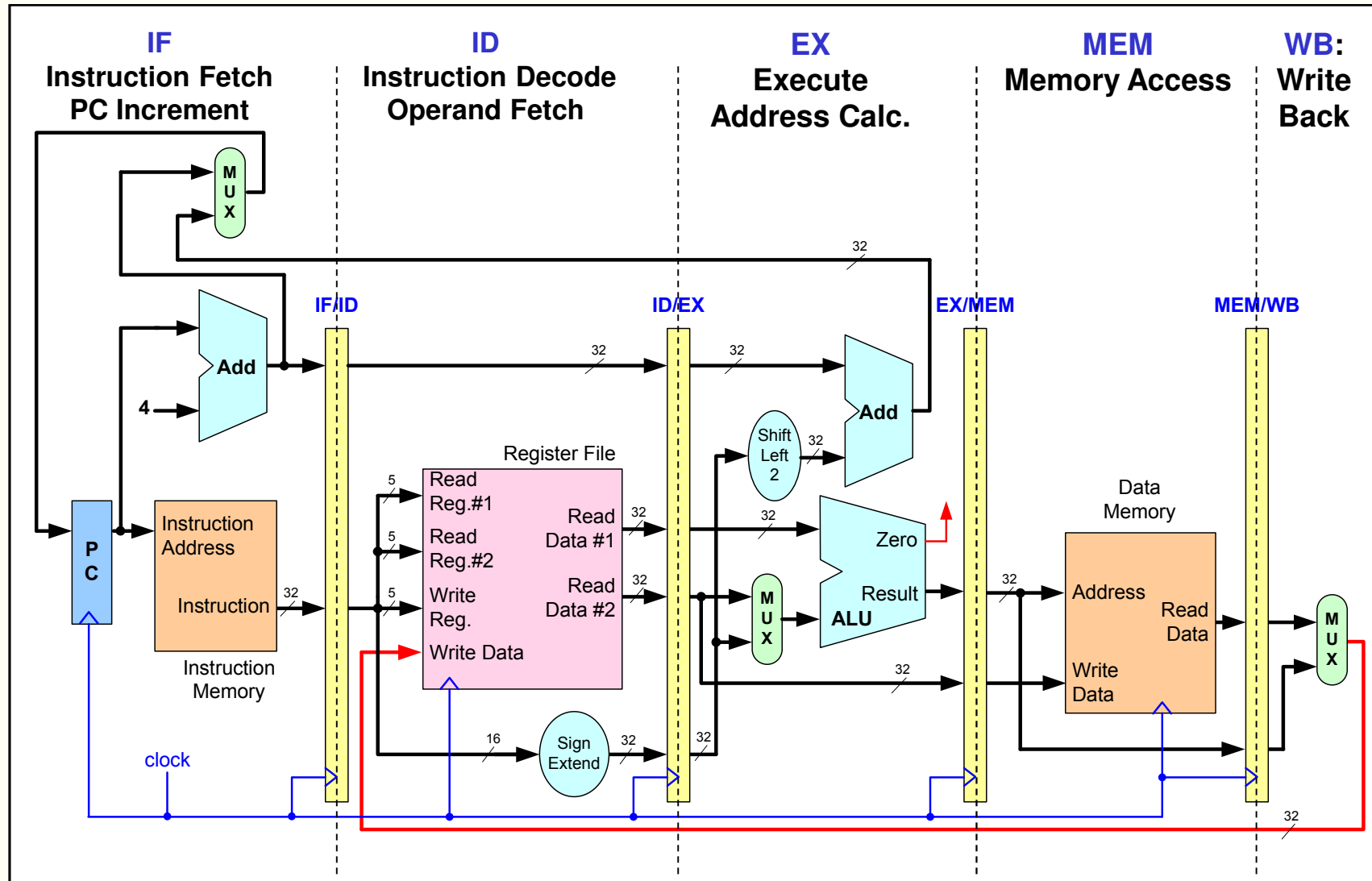
Divisão em fases de execução



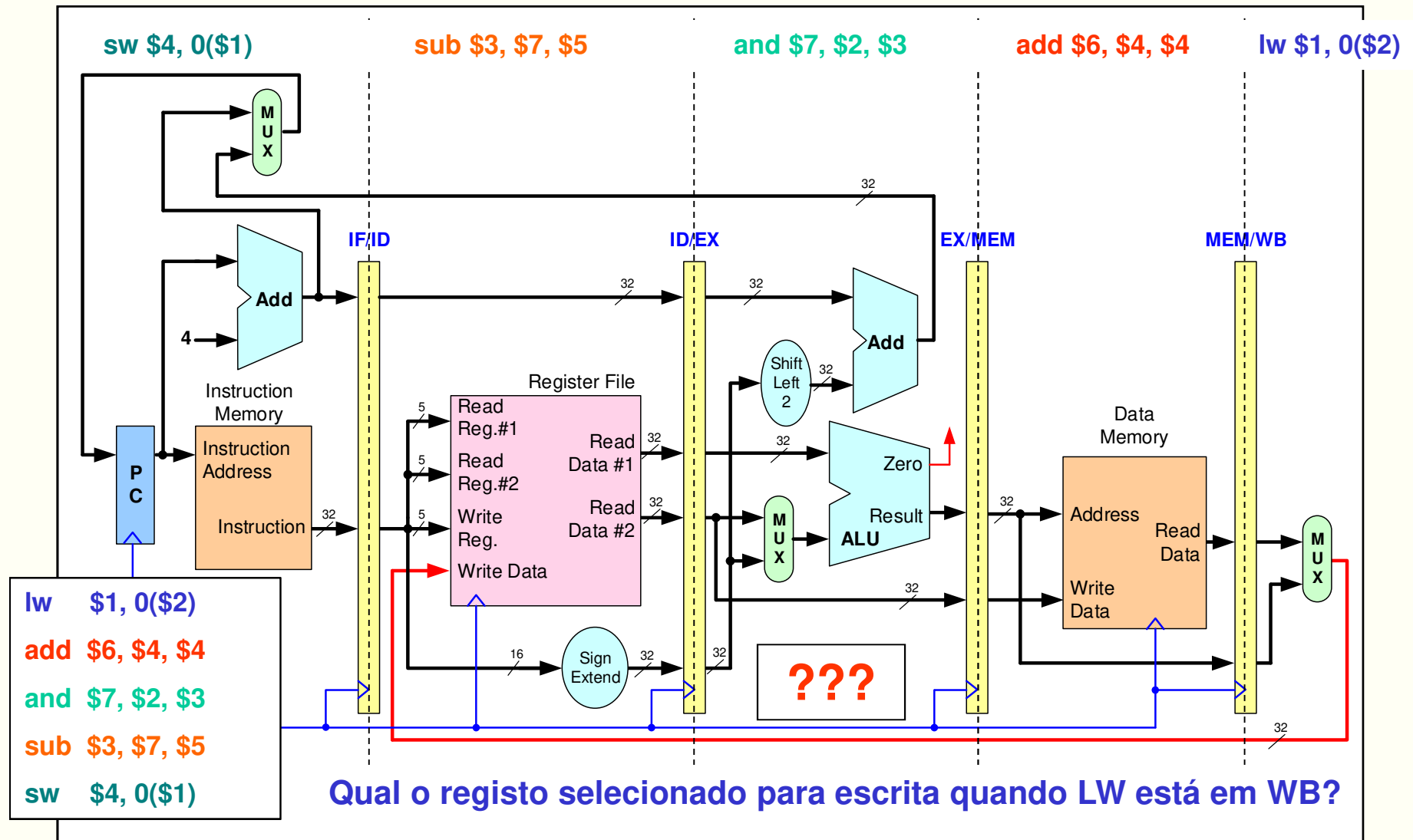
Divisão em fases de execução



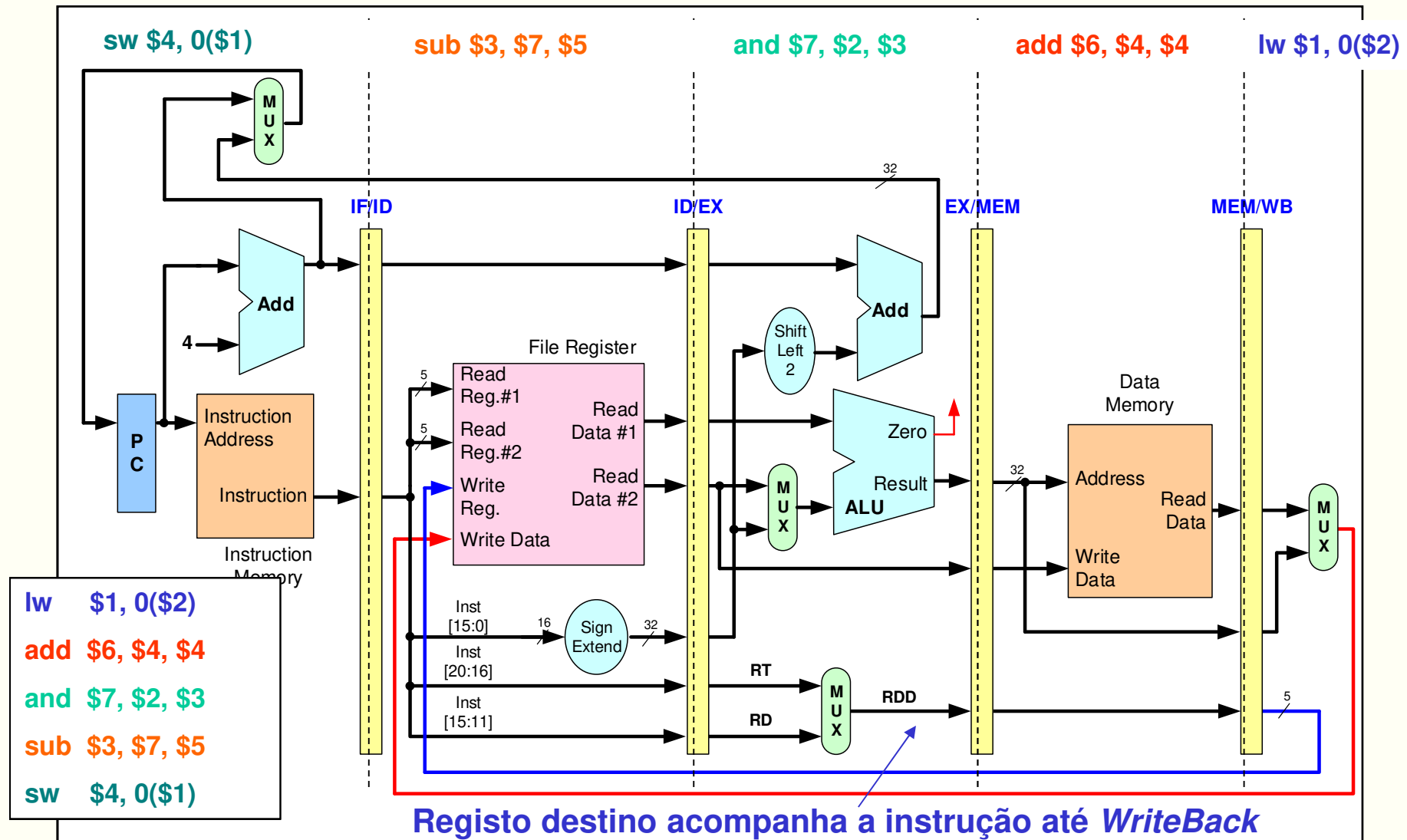
Divisão em fases de execução (com o sinal de relógio)



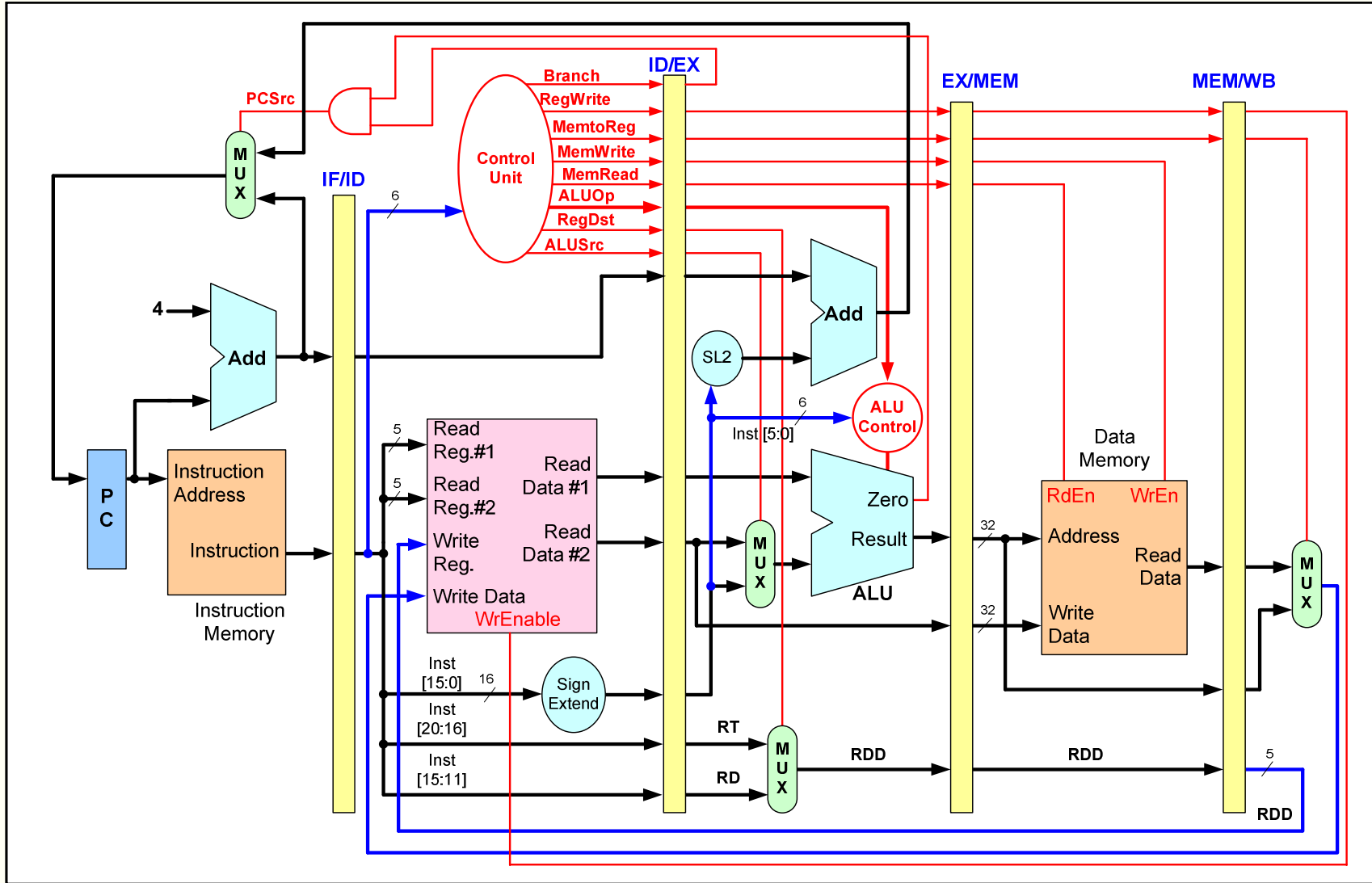
Execução de instruções



Datapath pipelined – 1ª versão



Unidade de controlo



Unidade de controlo

- A implementação *pipeline* do MIPS usa os mesmos sinais de controlo da versão *single-cycle*
- A unidade de controlo é, assim, uma **unidade combinatória** que gera os sinais de controlo em função do código da instrução (6 bits mais significativos da instrução, i.e., *opcode*) presente na fase ID
- Os sinais de controlo relevantes avançam no *pipeline* a cada ciclo de relógio (assim como os dados) estando, portanto, sincronizados com a instrução
- O sinal **RegWrite** é propagado até *WriteBack* e daí controla a escrita no *Register File* (fase ID)
- O sinal **Branch** é propagado até à fase EX (nesta versão o *branch* é resolvido nessa fase)

Exercício 1

- Determine o número de ciclos de relógio que o trecho de código seguinte demora a executar num *pipeline* de 5 fases, desde o instante em que é feito o *Instruction Fetch* da 1ª instrução, até à conclusão da última:

```
add    $1, $2, $3
lw     $2, 0($4)
sub     $3, $4, $3
addi    $4, $4, 4
and     $5, $1, $5    #"and" em ID, "add" já terminou
sw     $2, 0($1)    #"sw" em ID, "add" e "lw"
                        # já terminaram
```

$$\begin{aligned}\text{Nr_Cycles} &= F + (\text{Number_of_executed_instructions} - 1) \\ &= 5 + (6 - 1) = 10 \text{ T}\end{aligned}$$

Num *datapath single-cycle* o mesmo código demoraria 6 ciclos de relógio a executar. Então porque razão é a execução no *datapath pipelined* mais rápida?

Quantos ciclos de relógio demora a execução num *datapath multi-cycle*?

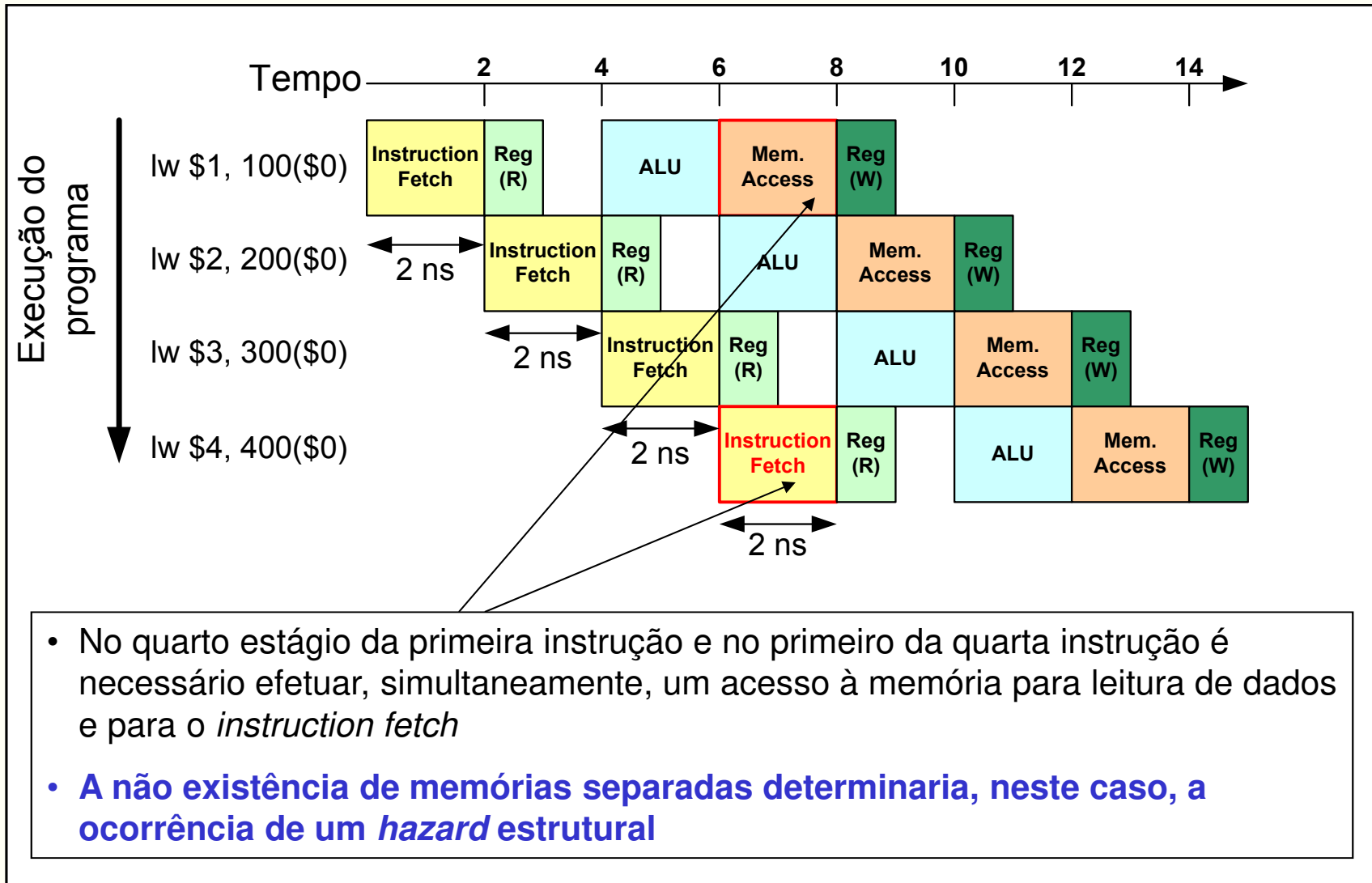
Pipeline Hazards

- Existe um conjunto de situações particulares que podem condicionar a progressão das instruções no *pipeline* no próximo ciclo de relógio
- Estas situações são designadas genericamente por **hazards**, e podem ser agrupadas em três classes distintas:
 - **Hazards estruturais**
 - **Hazards de controlo**
 - **Hazards de dados**
- Nos próximos slides serão discutidas, para cada tipo de *hazard*, as origens e as consequências, mapeando depois esses aspetos ao nível da arquitetura *pipelined* do MIPS

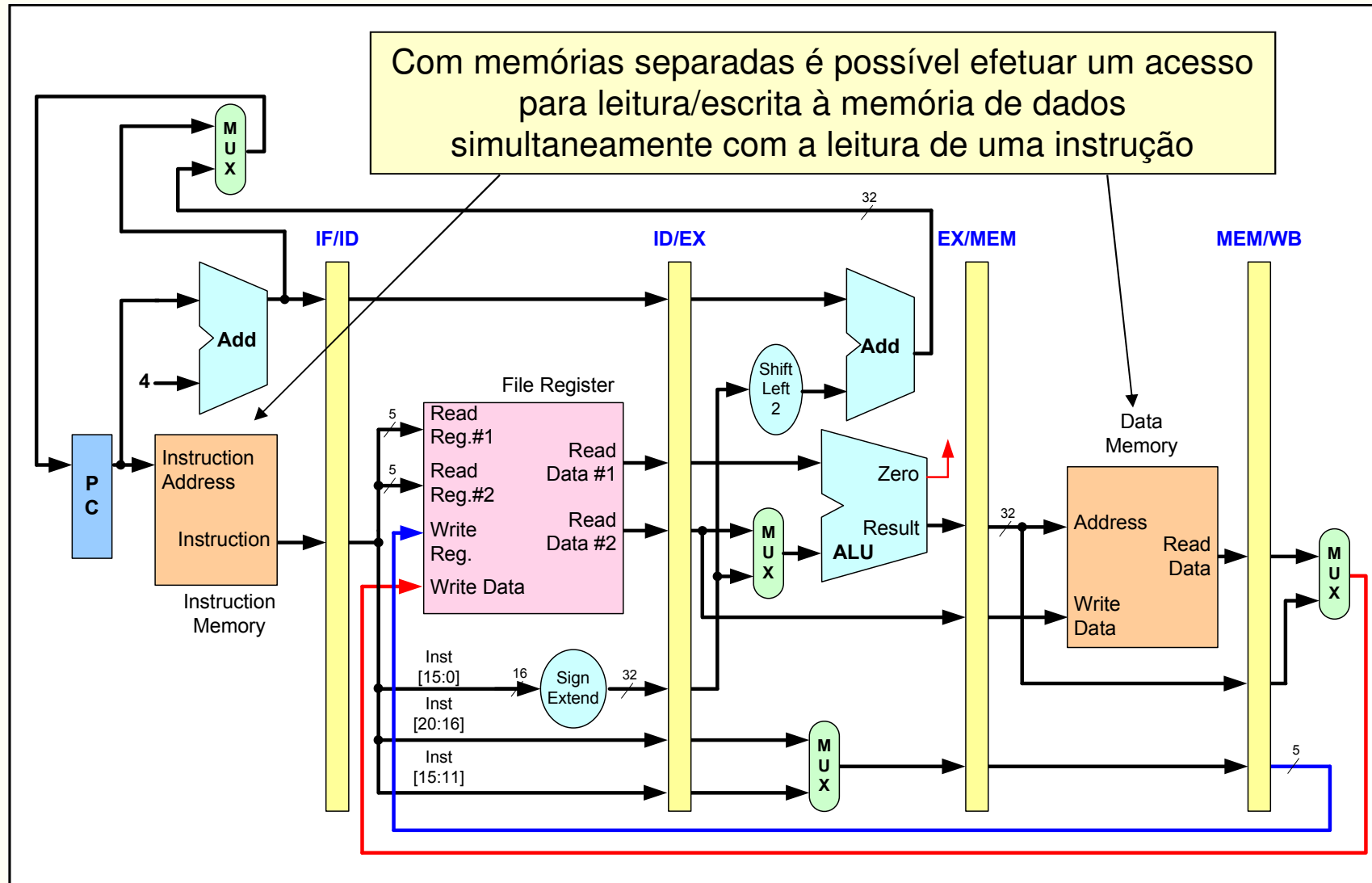
Hazards Estruturais

- Um **hazard estrutural** ocorre quando mais do que uma instrução necessita de aceder ao mesmo hardware
- Ocorre quando: 1) apenas existe uma memória ou 2) há instruções no *pipeline* com diferentes tempos de execução
- No primeiro caso o *hazard* estrutural é evitado duplicando a memória, i.e., uma memória de programa e uma memória de dados (acesso em IF não conflitua com possível acesso em MEM)
- O segundo caso está fora da análise feita nestes slides; como exemplo pode pensar-se na implementação de uma instrução mais complexa que demore 2 ciclos de relógio na fase EX

Hazards Estruturais



Hazards Estruturais



Hazards de Controlo

- Um *hazard* de controlo ocorre quando é necessário fazer o *instruction fetch* de uma nova instrução e existe numa etapa mais avançada do *pipeline* uma instrução que pode alterar o fluxo de execução e que ainda não terminou
- No caso do MIPS, as situações de *hazard* de controlo surgem com as instruções de salto, (*jumps* e *branches*)
- Exemplo:

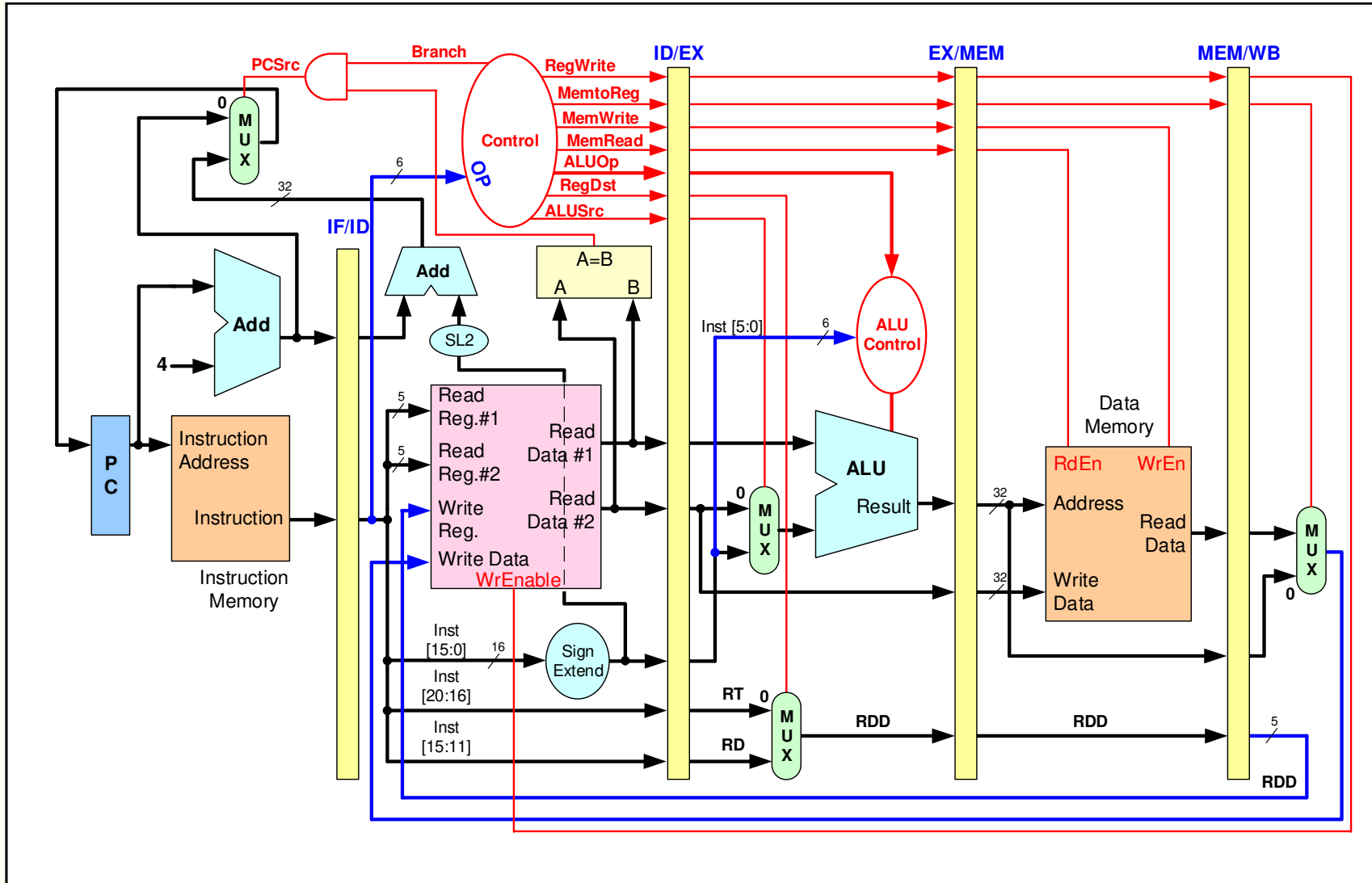
```
      beq $5, $6, next
      add $2, $3, $4
      ...
next:  lw  $3, 0($4)
      ...
```

Qual a instrução que deve entrar no *pipeline* a seguir à instrução "beq"?

Hazards de Controlo

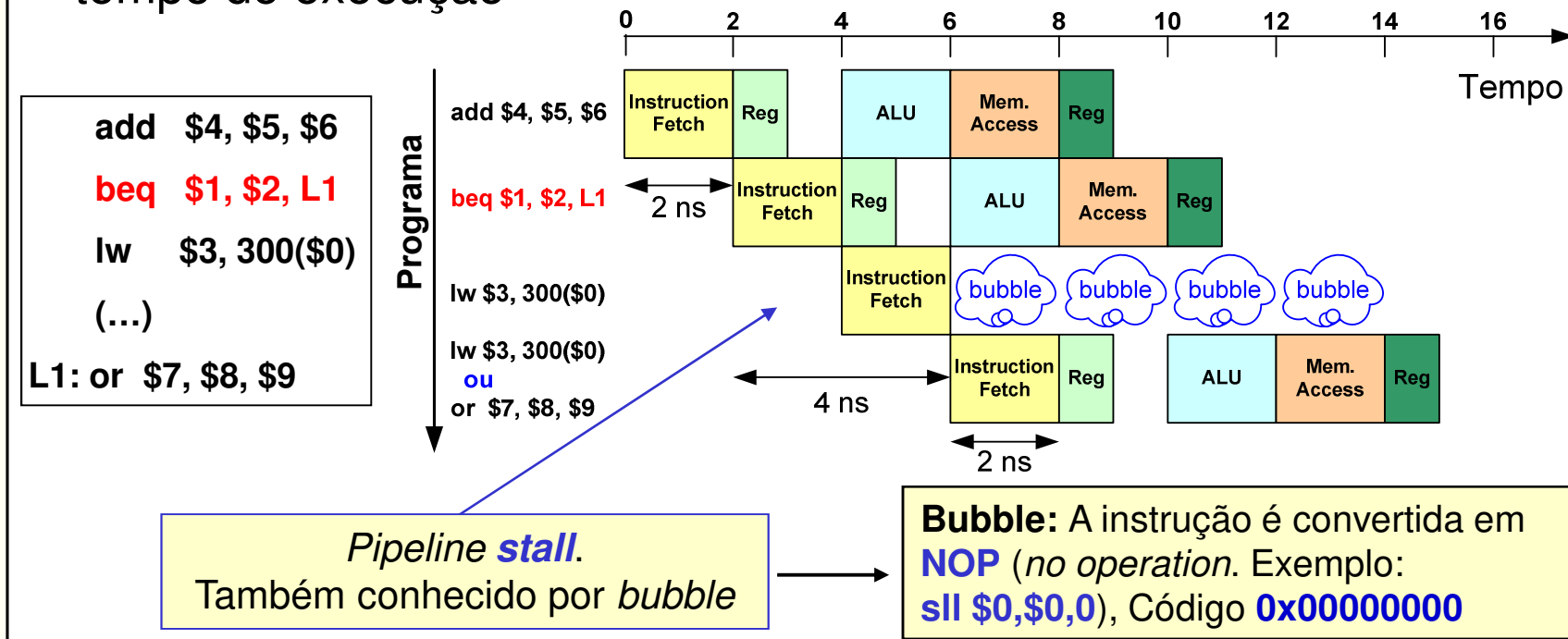
- Na versão do *datapath* apresentada anteriormente os *branches* são resolvidos em EX (3º estágio)
- Mesmo admitindo que existe hardware dedicado para avaliar a condição do *branch* logo no 2º estágio (ID), a unidade de controlo terá sempre que esperar pela execução desse estágio para saber qual a próxima instrução a ler da memória de código
- Na análise que se segue supõe-se que a **comparação dos operandos é efetuada no 2º estágio (ID)**, através de hardware adicional
- Do mesmo modo, **o cálculo do *Branch Target Address* passa também a ser efetuado em ID**

Datapath com branches resolvidos em ID



Hazards de controlo

- Há mais do que uma solução para lidar com os *hazards* de controlo. A primeira que vamos analisar é designada por **stalling** (“parar o progresso de...”)
- Nesta estratégia a unidade de controlo atrasa a entrada no *pipeline* da próxima instrução até saber o resultado do *branch* condicional
- É uma solução conservativa que tem um preço em termos de tempo de execução



Hazards de controlo - *Stalling*

- Se 15% das instruções de um dado programa forem *branches*, qual o efeito desta estratégia no desempenho da arquitetura, admitindo que os *branches* são resolvidos em ID?

Sem *stalls*: $CPI = 1$

Com *stalls*: $CPI = 1 + 1 * 0,15 = 1,15$

Relação de desempenho = $1 / 1,15 = 0,87$

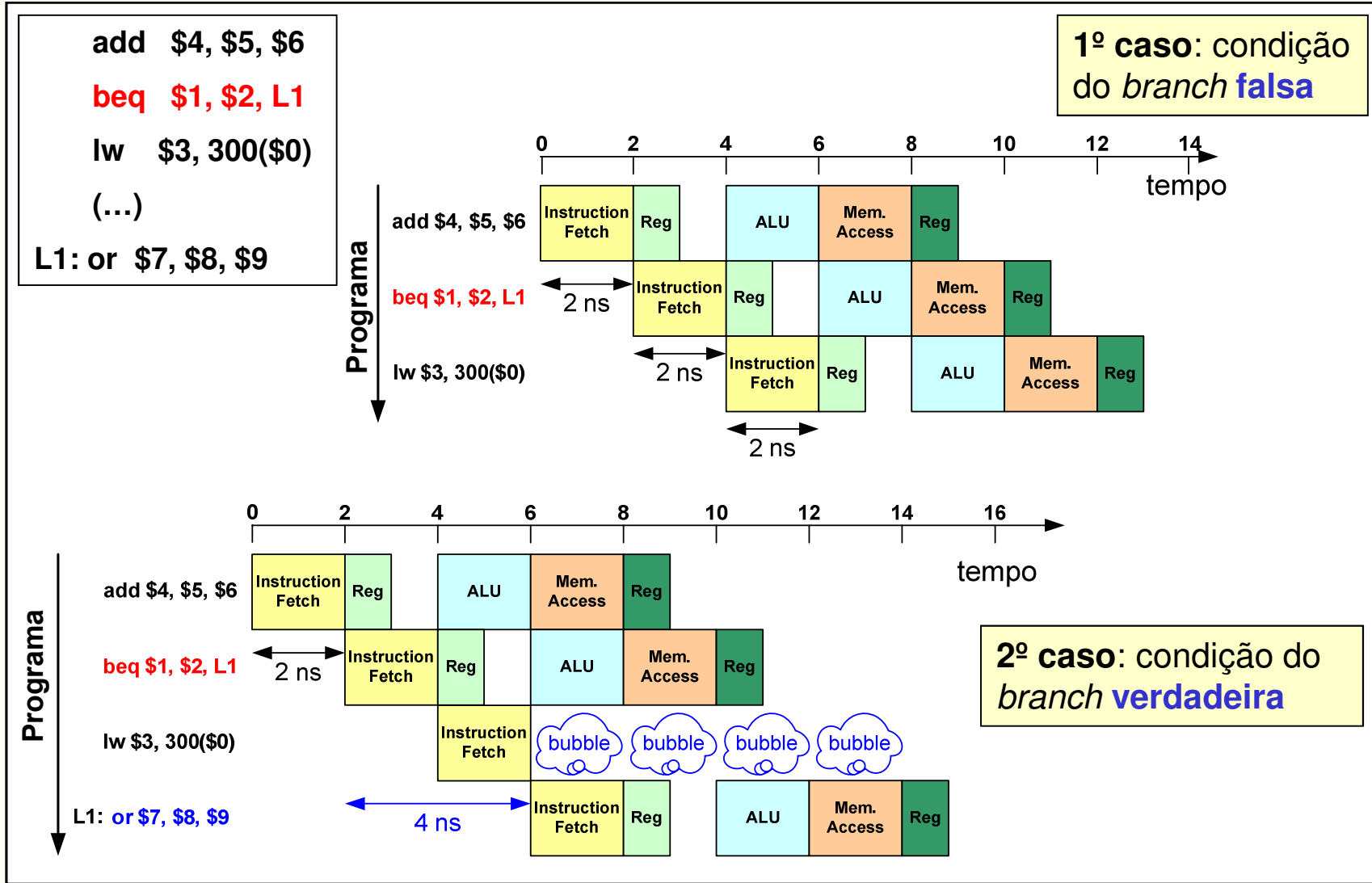
- A degradação do desempenho é tanto maior quanto mais tarde for resolvida a instrução de *branch*. Na mesma situação, se o *branch* for resolvido em EX, a relação passa a ser:

Relação de desempenho = $1 / (1 + 2 * 0,15) = 0,77$

Hazards de controlo

- Uma solução alternativa ao *pipeline stalling* é designada por **previsão** (*prediction*):
 - Assume-se que a condição do *branch* é falsa (*branch not taken*), pelo que a próxima instrução a ser executada será a que estiver em PC+4 – estratégia designada por **previsão estática not taken**
 - Se a previsão falhar, a instrução entretanto lida (a seguir ao *branch*) é descartada (convertida em **nop**), continuando o *instruction fetch* na instrução correta
- Se a previsão estiver certa esta estratégia permite poupar tempo; para o exemplo anterior, se a previsão for correta 50% das vezes, a relação de desempenho passa a ser:
$$\text{Ganho} = 1 / (1 + 1 * 0,15 / 2) = 0,93$$

Hazards de controlo – previsão *not taken*



Hazards de controlo – previsão

- Os previsores usados nas arquiteturas atuais são mais elaborados
- **Previsores estáticos**: o resultado da previsão não é dependente do resultado da execução das instruções:
 - **Previsor *Not taken***
 - **Previsor *Taken***
 - **Previsor *Backward taken, Forward not taken*** (BTFNT)
- **Previsores dinâmicos**: o resultado da previsão depende da história de *branches* anteriores:
 - Guardam informação do resultado *taken/not taken* de *branches* anteriores e do *target address*
 - A previsão é feita com base na informação guardada

Hazards de controlo – a solução do MIPS

- Uma outra alternativa para resolver os *hazards* de controlo, adotada no MIPS, é designada por **delayed branch**
- Nesta abordagem, o processador **executa sempre a instrução que se segue ao branch**, independentemente de a condição ser verdadeira ou falsa
- Esta técnica é implementada com a ajuda do **compilador/assembler** que:
 - organiza as instruções do programa por forma a trocar a ordem do *branch* com uma instrução anterior (desde que não haja dependência entre as duas), ou
 - não sendo possível efetuar a troca de instruções introduz um **NOP** ("no operation"; ex.: **sll, \$0, \$0, 0**) a seguir ao *branch*
- Não é uma técnica comum nos processadores modernos

Hazards de controlo – *delayed branch*

- Esta técnica **é escondida do programador** pelo compilador/assembler:

Código original

```
add  $4, $5, $6
beq  $1, $2, L1
lw   $3, 300($0)
(...)
L1: or $7, $8, $9
```

Assembler troca a
ordem das duas 1^{as}
instruções

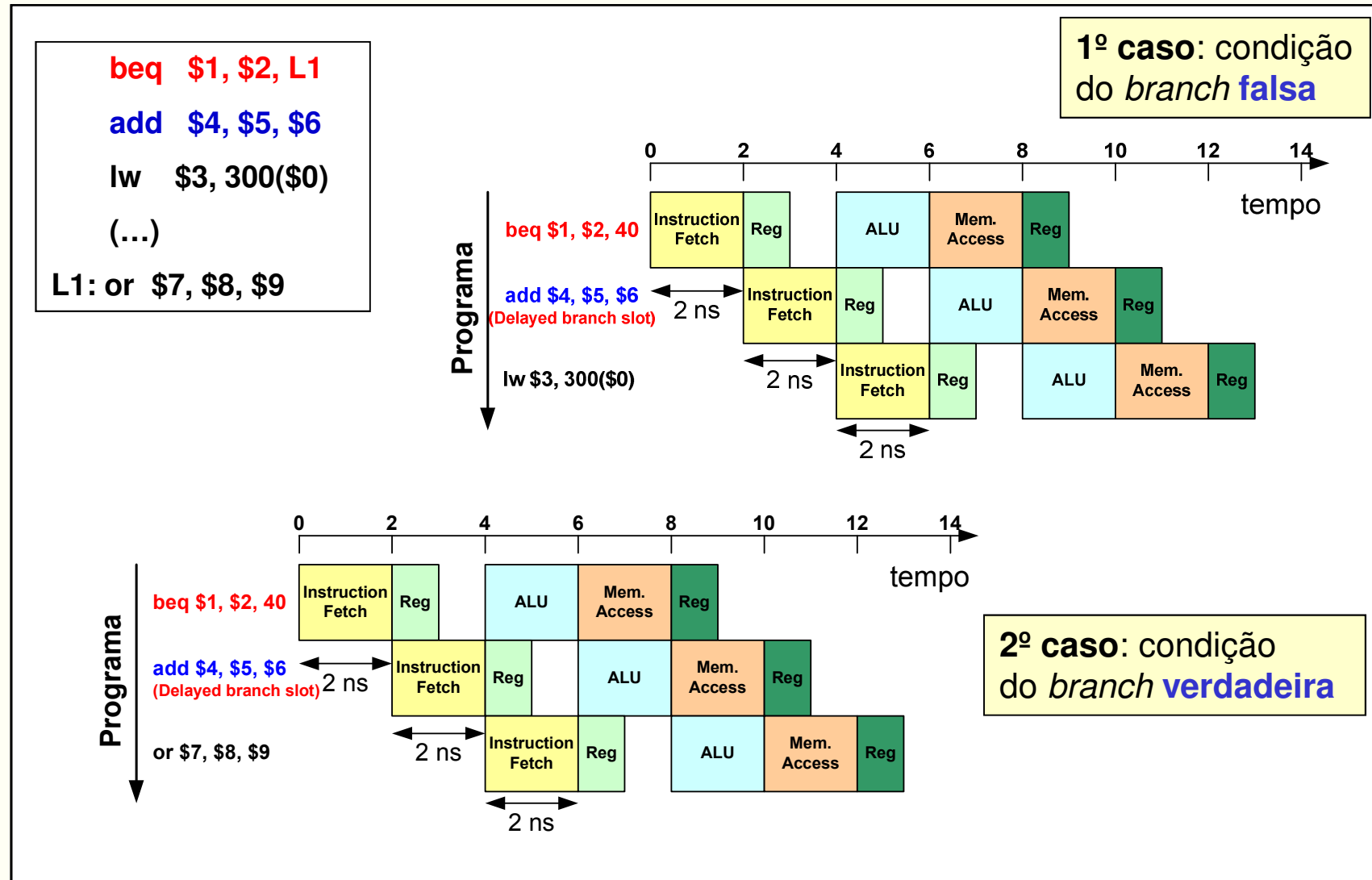


Código reordenado

```
beq  $1, $2, L1
add  $4, $5, $6
lw   $3, 300($0)
(...)
L1: or $7, $8, $9
```

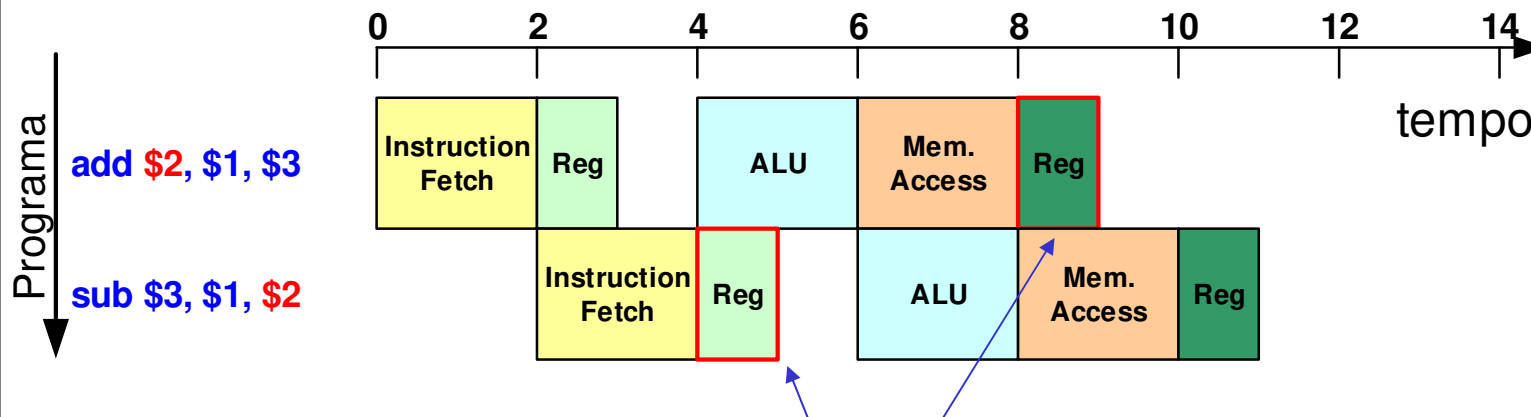
- Neste exemplo a instrução "**beq**" não depende do resultado produzido pela instrução "**add**", logo a troca das duas não altera o resultado final do programa
- A instrução "**add**" é executada independentemente do resultado do "**beq**"

Hazards de controlo – *delayed branch*



Hazards de dados

- O terceiro tipo de *hazards* resulta da **dependência** existente entre o resultado calculado por uma instrução e o operando usado por outra que segue mais atrás no *pipeline* (i.e., mais recente)
- Exemplo:
add **\$2**, \$1, \$3
sub \$3, \$1, **\$2**



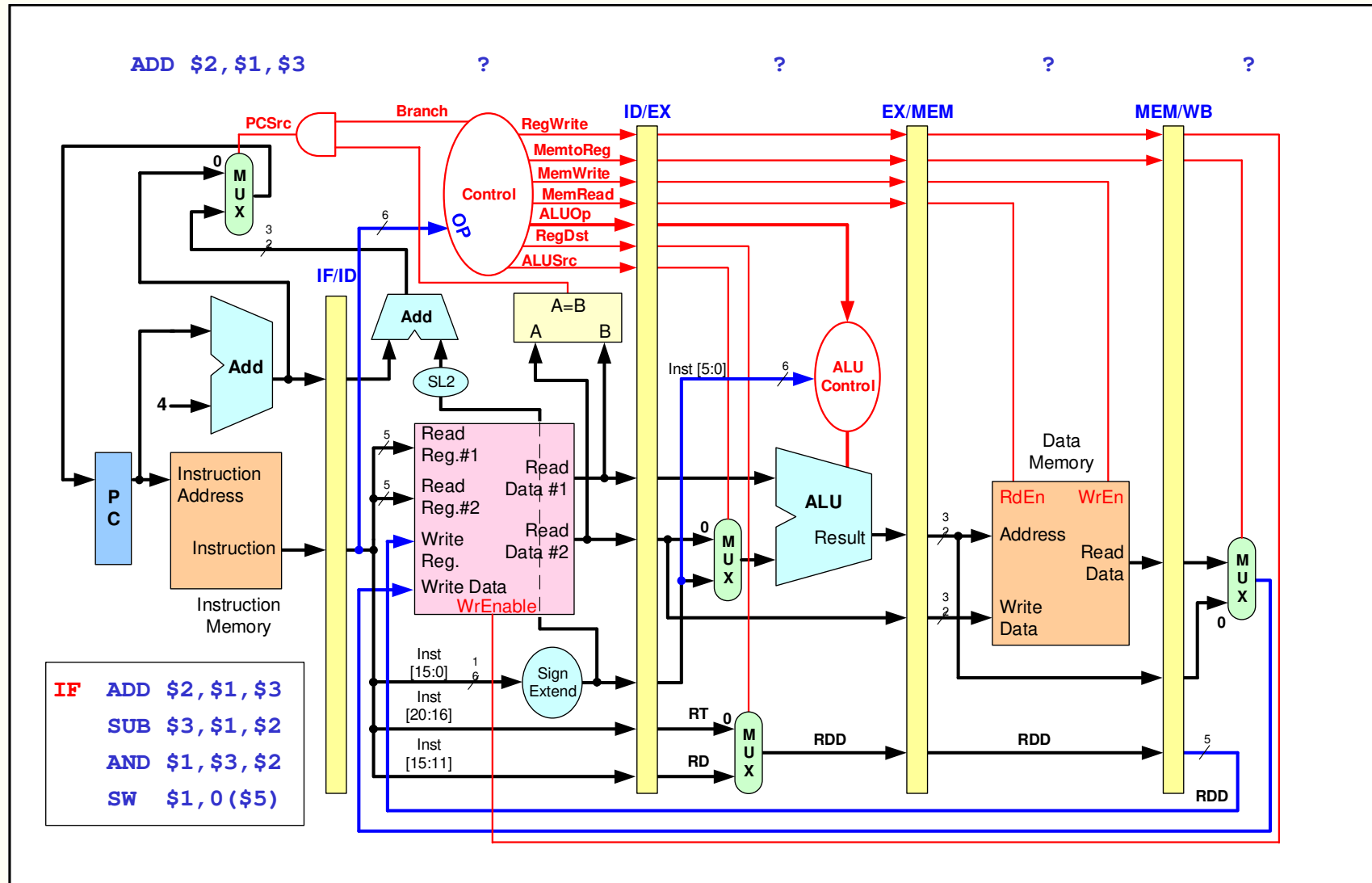
A instrução "sub \$3,\$1,\$2" não pode ser executada antes de o valor de \$2 ser calculado e armazenado pela instrução anterior (o valor é necessário em $t = 4$, mas só vai ser escrito no registo destino em $t = 10$)

Hazards de dados

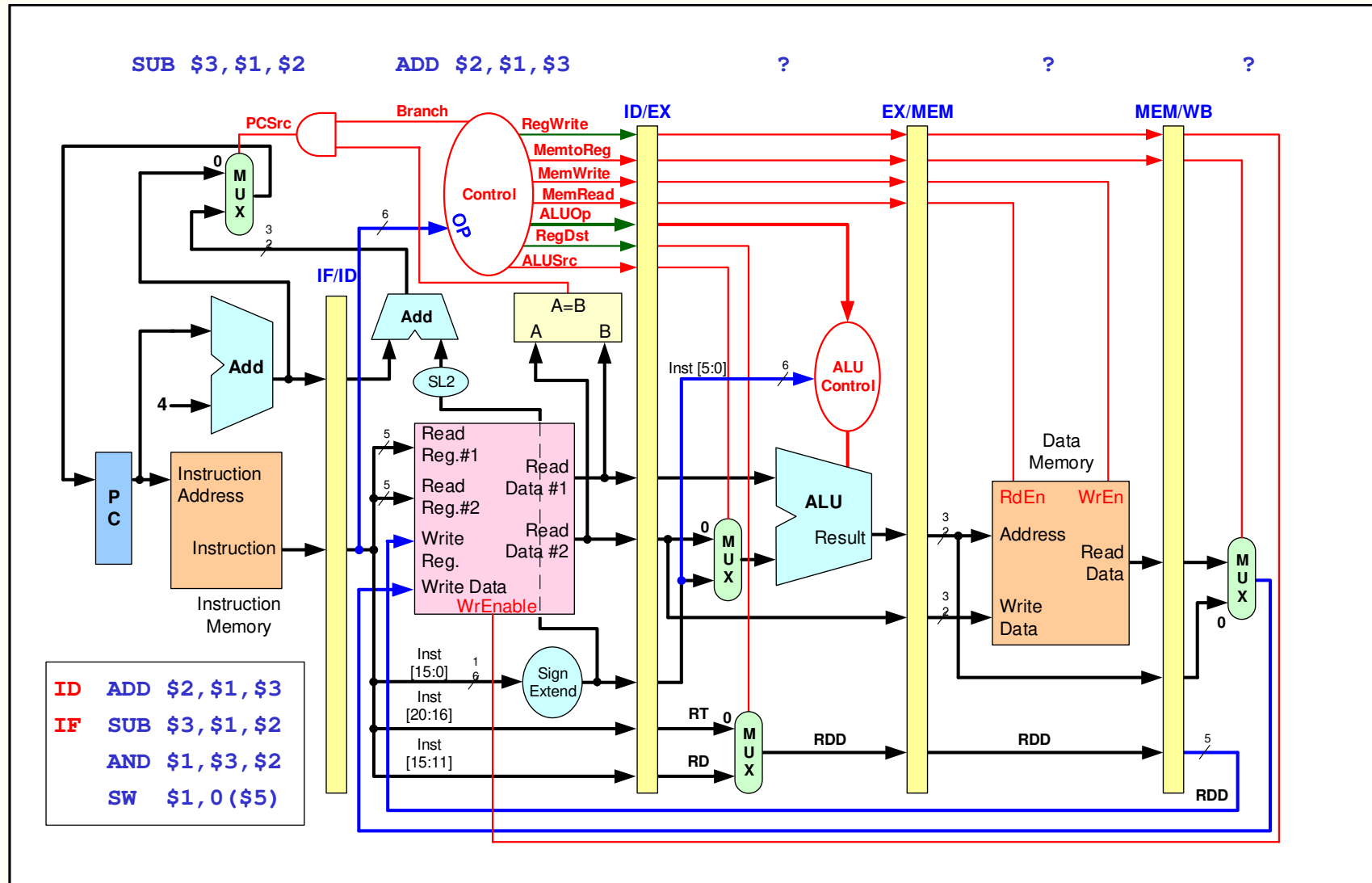
- Se o resultado que vai ser necessário para a instrução mais recente ainda não tiver sido armazenado, então essa instrução não poderá prosseguir porque irá tomar como operando um valor incorreto (**a escrita no registo só é feita quando a instrução chega a WB**)
- Exemplo:

ADD	\$2	, \$1, \$3	#	
SUB	\$3	, \$1, \$2	#	Hazard de dados (\$2)
AND	\$1	, \$3, \$2	#	Hazard de dados (\$3)
SW	\$1	, 0 (\$5)	#	Hazard de dados (\$1)
- Primeira solução: **stall do pipeline**
 - parar a progressão da instrução que necessita do valor (e das anteriores, no pipeline), na etapa **ID**, até que a instrução que produz o resultado chegue à etapa **WB**
 - se a escrita no banco de registos for feita a meio do ciclo de relógio, então a instrução que necessita do valor poderá prosseguir na transição de relógio seguinte, já com o valor do registo atualizado

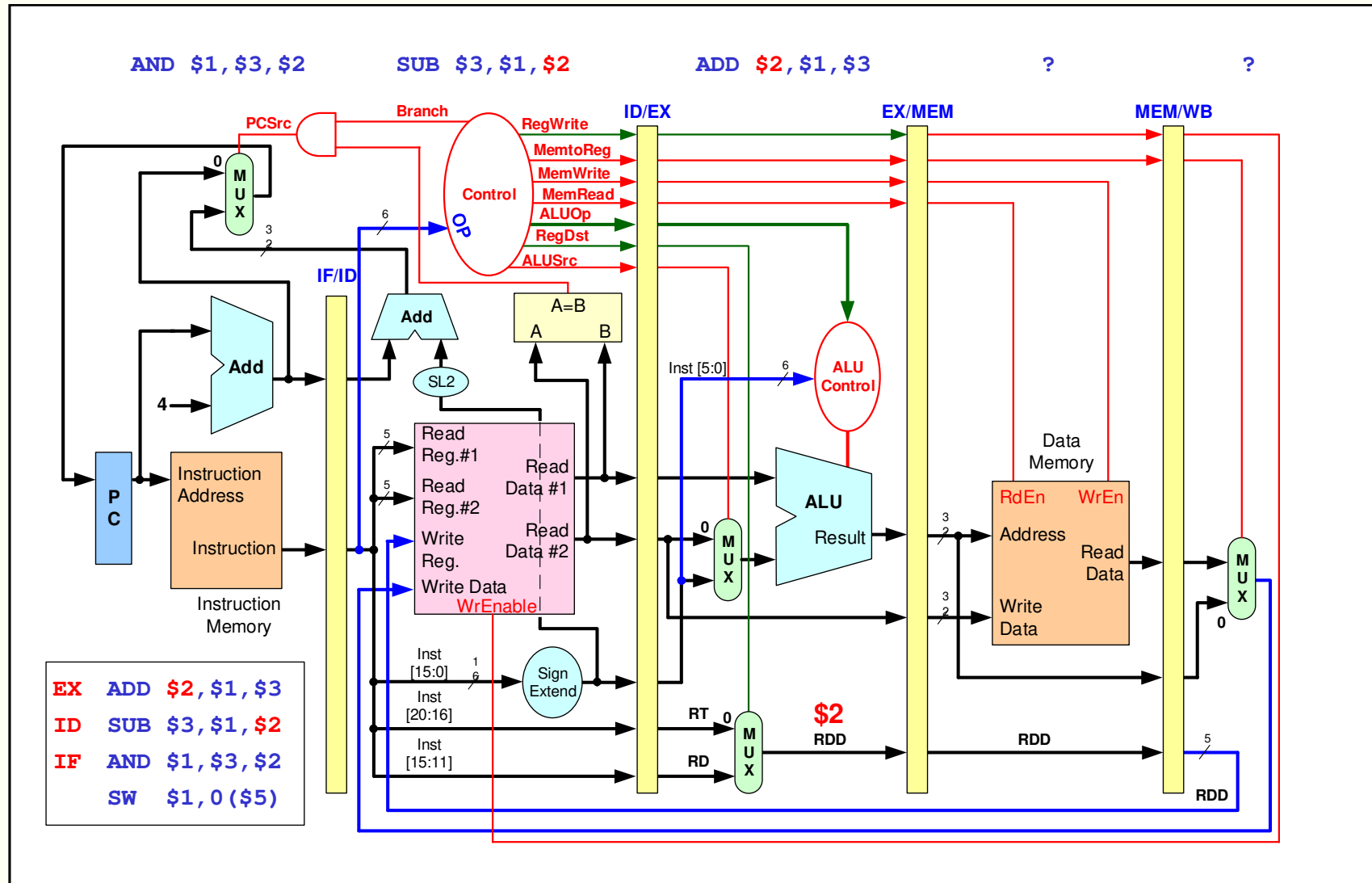
Hazards de dados resolvidos com *stalling* (1)



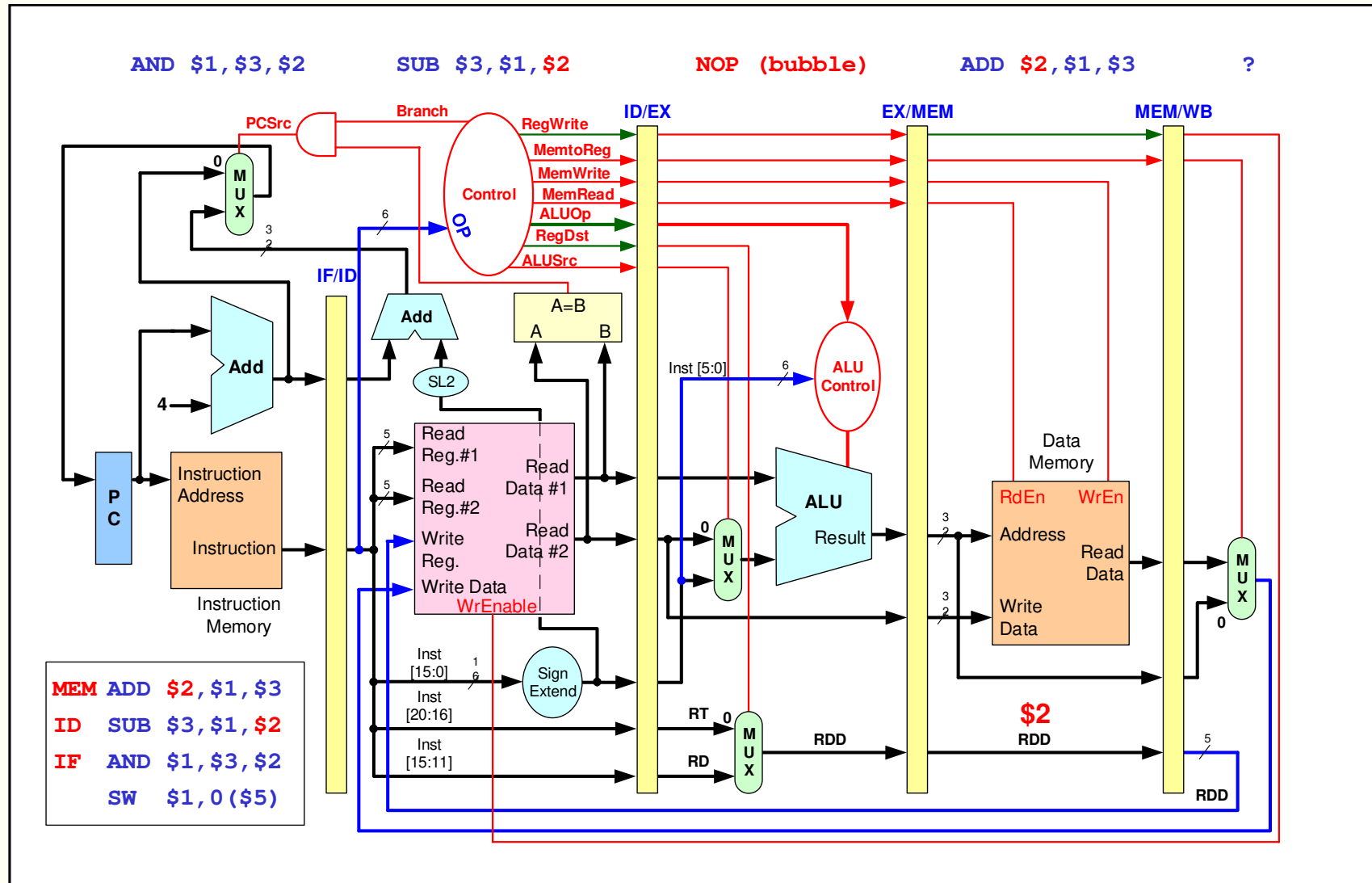
Hazards de dados resolvidos com stalling (2)



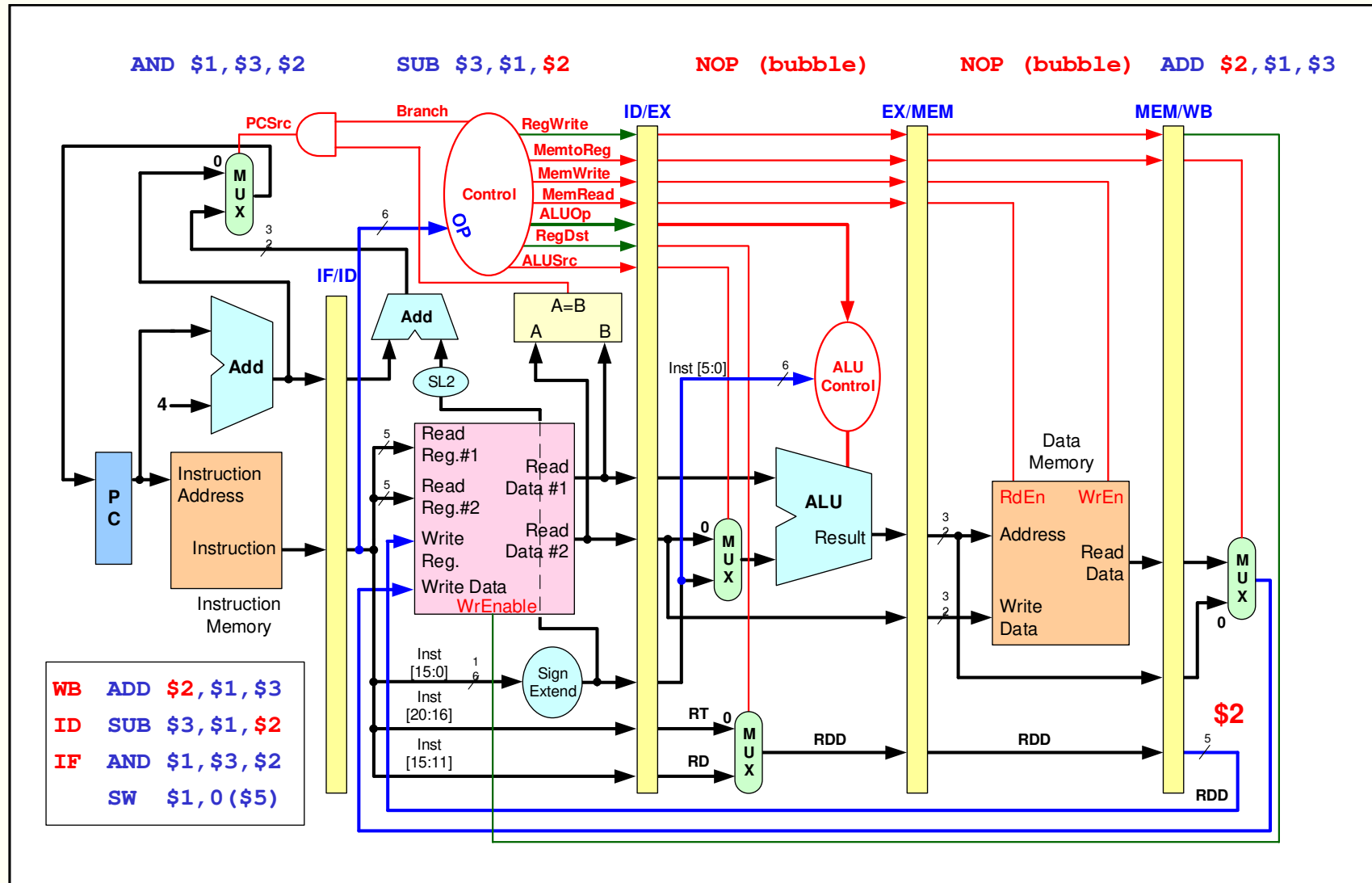
Hazards de dados resolvidos com stalling (3)



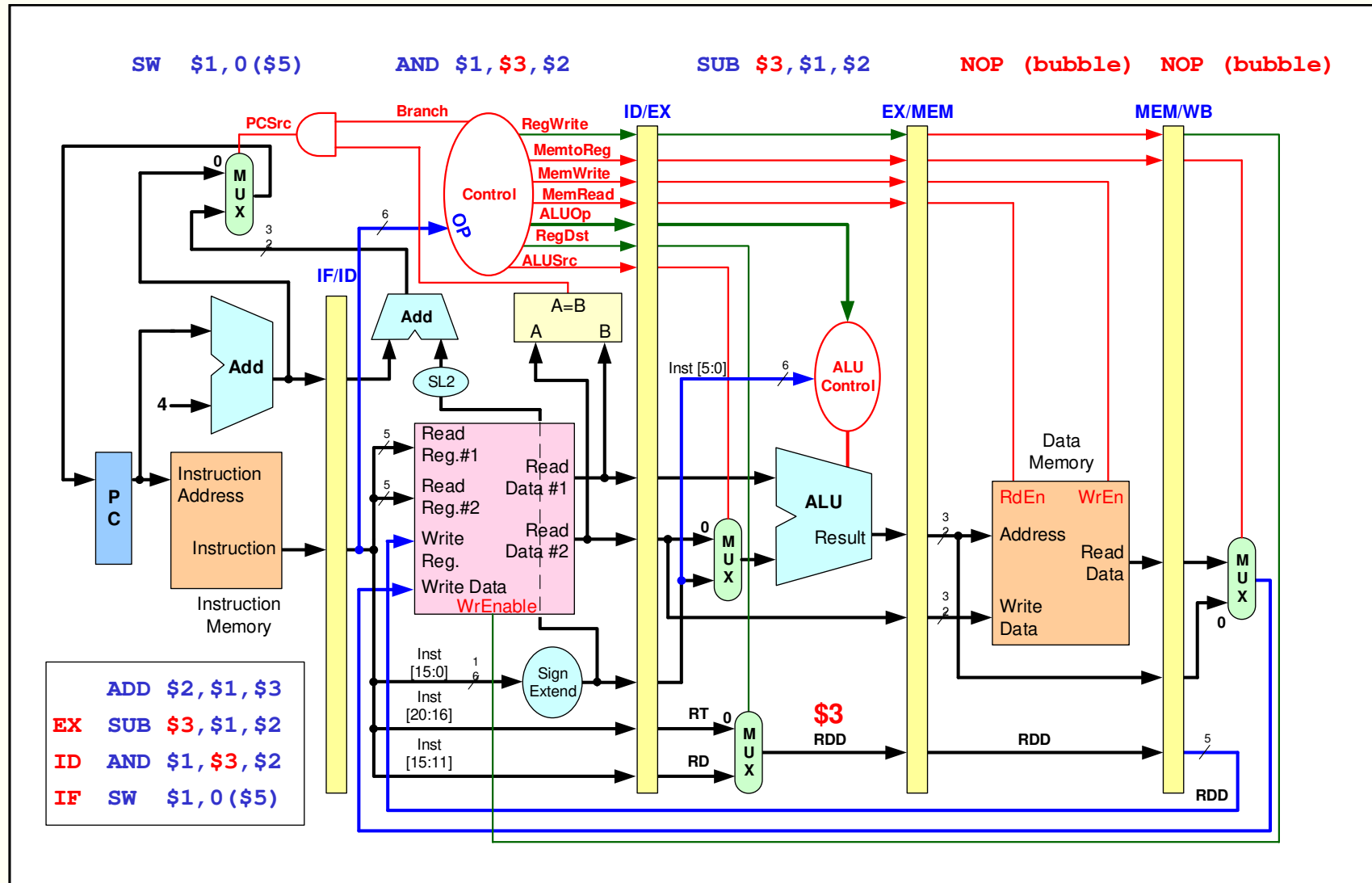
Hazards de dados resolvidos com stalling (4)



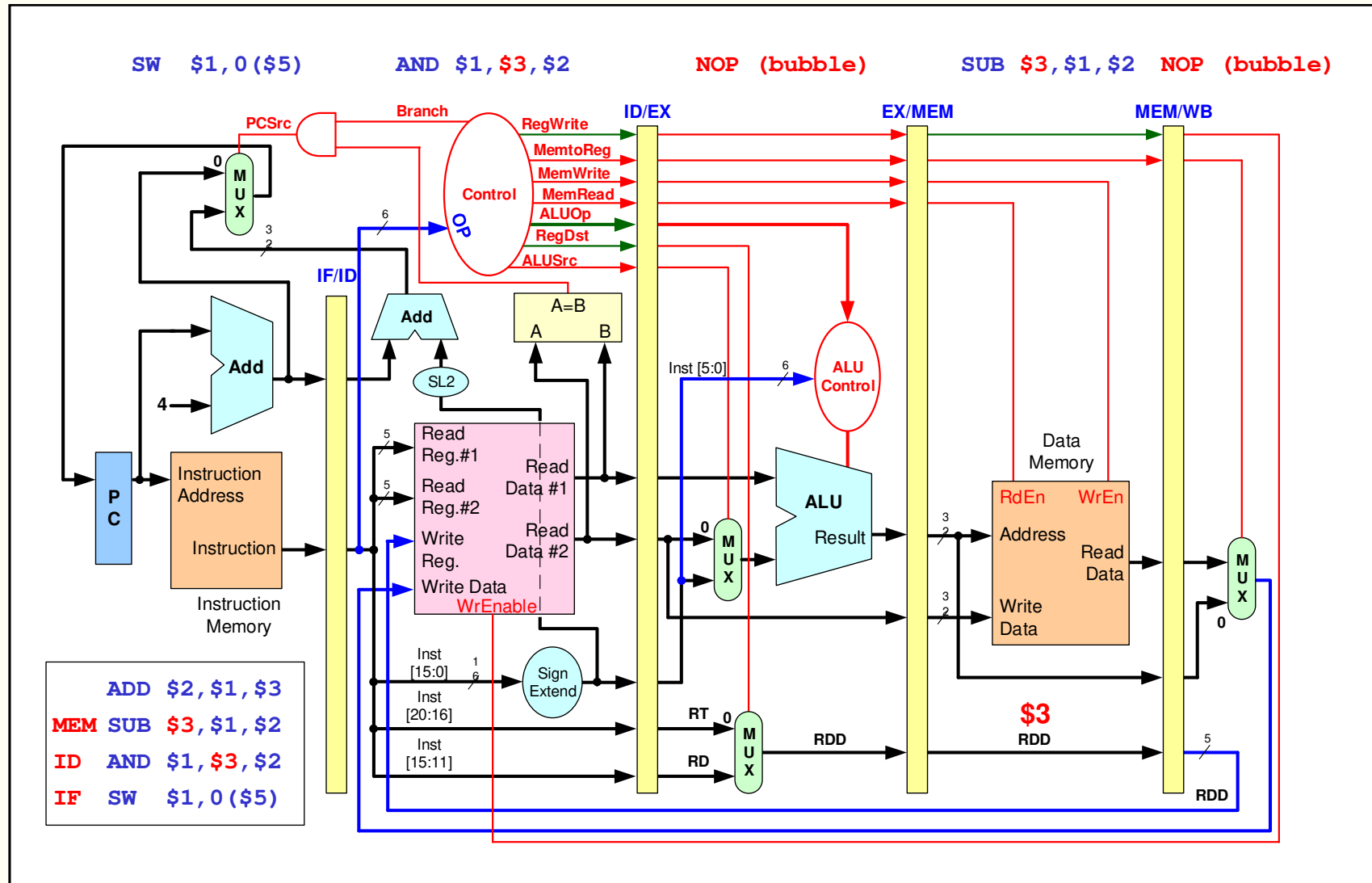
Hazards de dados resolvidos com stalling (5)



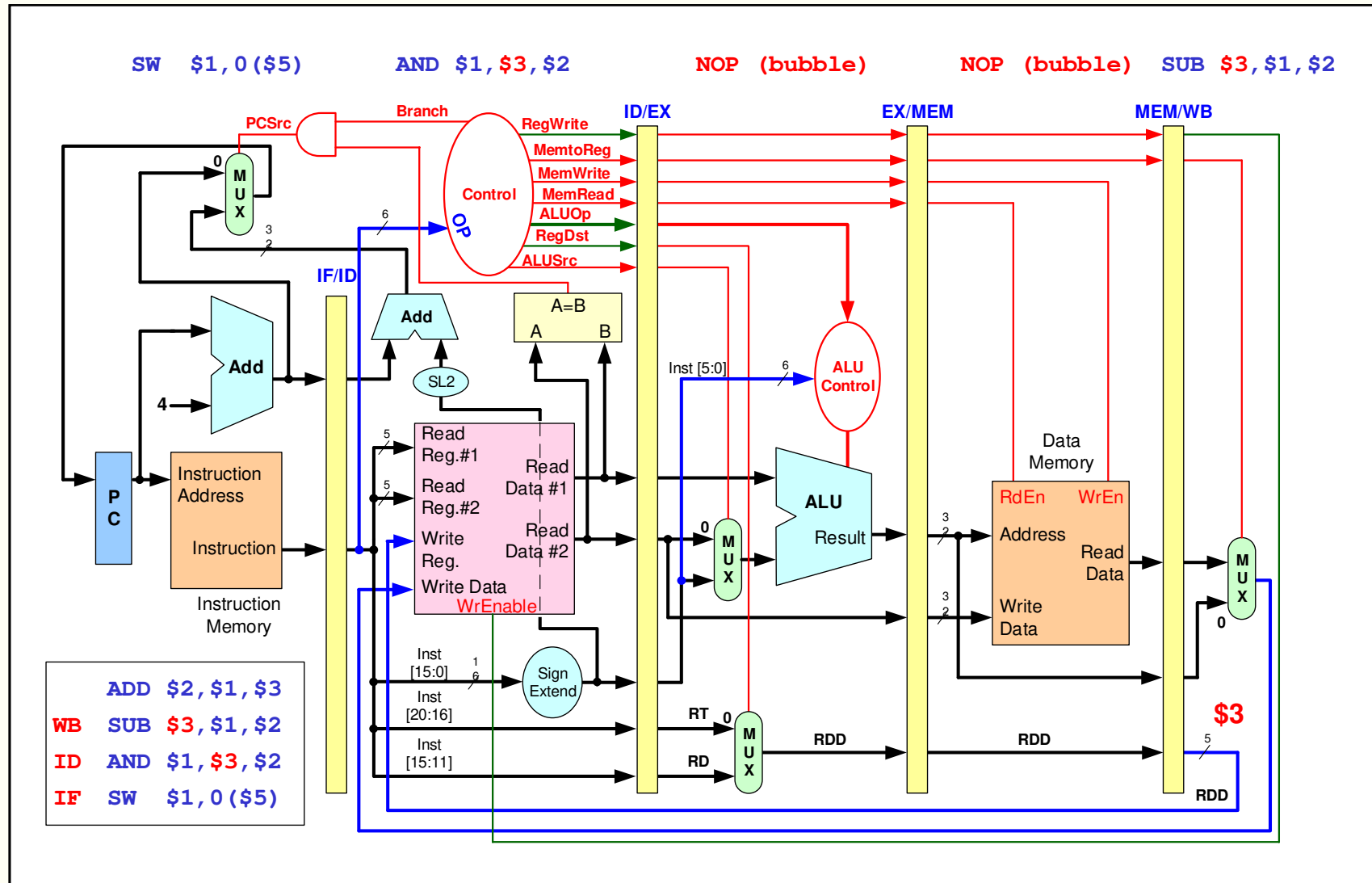
Hazards de dados resolvidos com stalling (6)



Hazards de dados resolvidos com stalling (7)



Hazards de dados resolvidos com *stalling* (8)



Hazards de dados

- Esperar pela conclusão da instrução que produz o resultado (através de *stalling*) tem um impacto elevado no desempenho...
- Cada instrução com dependência atrasa a progressão do *pipeline* em 2 ciclos de relógio

$\text{Texec_sem_stalls} = F + (N - 1)$ = 5 + (4 - 1) = 8 ciclos de relógio

$\text{Texec} = F + (N - 1) + \text{Nr_stalls}$ = 5 + (4 - 1) + 6 = 14 ciclos de relógio

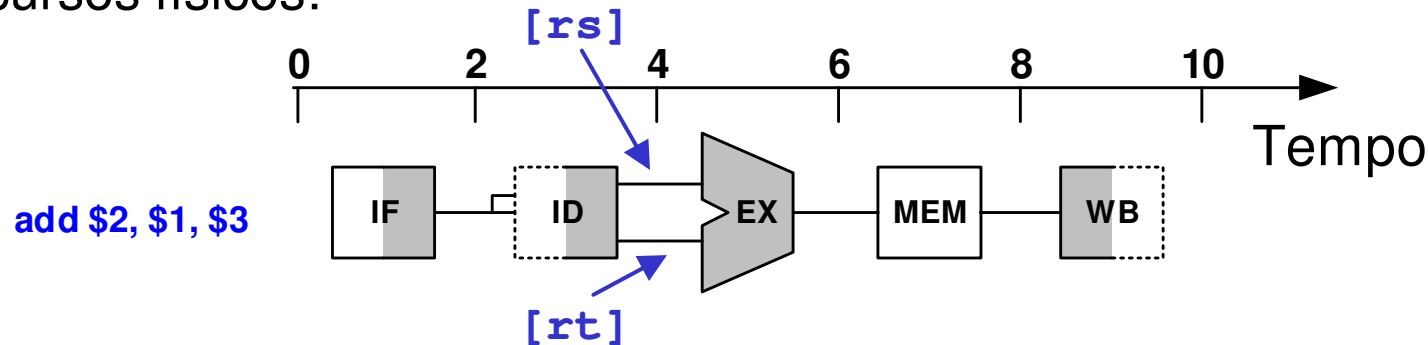
- Qual será então a solução?
- A principal solução para a resolução de situações de *hazards* de dados resulta da observação de que não é necessário, na maioria dos casos, esperar pela conclusão da primeira instrução para resolver o *hazard*

Hazards de dados

- Para as instruções do tipo R, logo que a operação seja realizada na ALU, (**EX**, 3º estágio), o resultado pode ser disponibilizado para a instrução seguinte
- Esta técnica de disponibilizar um resultado para uma instrução subsequente, mais cedo na cadeia de *pipelining*, é conhecida por **forwarding** ou **bypassing**
- Para exemplificar uma situação de *forwarding*, e tornar mais clara esta técnica, comecemos por apresentar uma versão gráfica simplificada da cadeia de *pipelining*

Hazards de dados

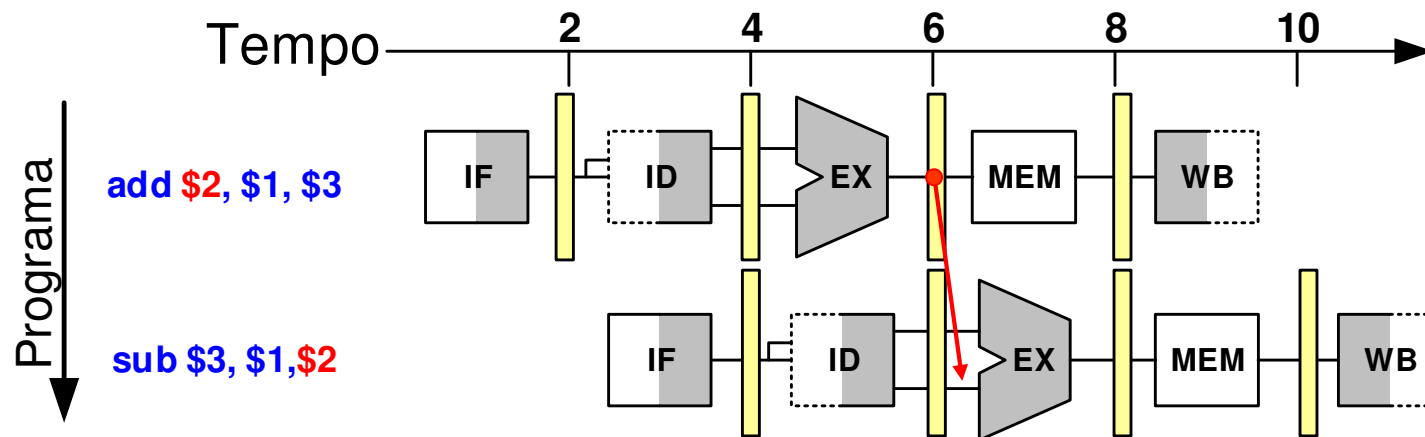
- Nesta representação gráfica usamos símbolos para representar os recursos físicos:



- IF corresponde ao estágio de *instruction fetch*, representando o quadrado a memória de instrução
- A metade cinzenta à direita tipifica uma operação de leitura
- Um quadrado branco (MEM) indica que esse elemento de estado não está envolvido na execução da instrução
- Quando a metade cinzenta está à esquerda, isso indica uma operação de escrita no elemento de estado respetivo (WB)

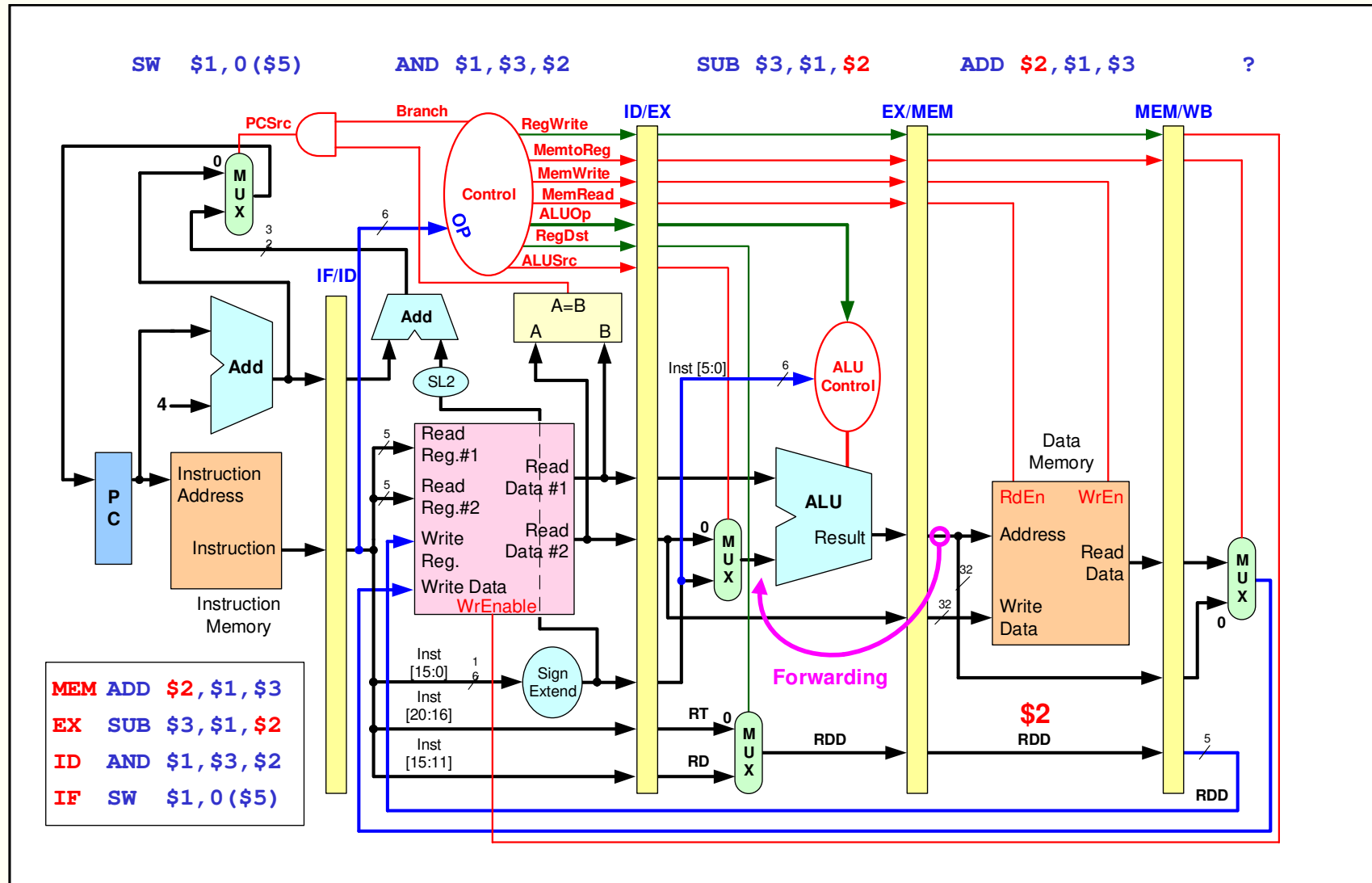
Hazards de dados

- O exemplo anterior, em que se observou a existência de um *hazard* de dados, pode então ser representado graficamente por:



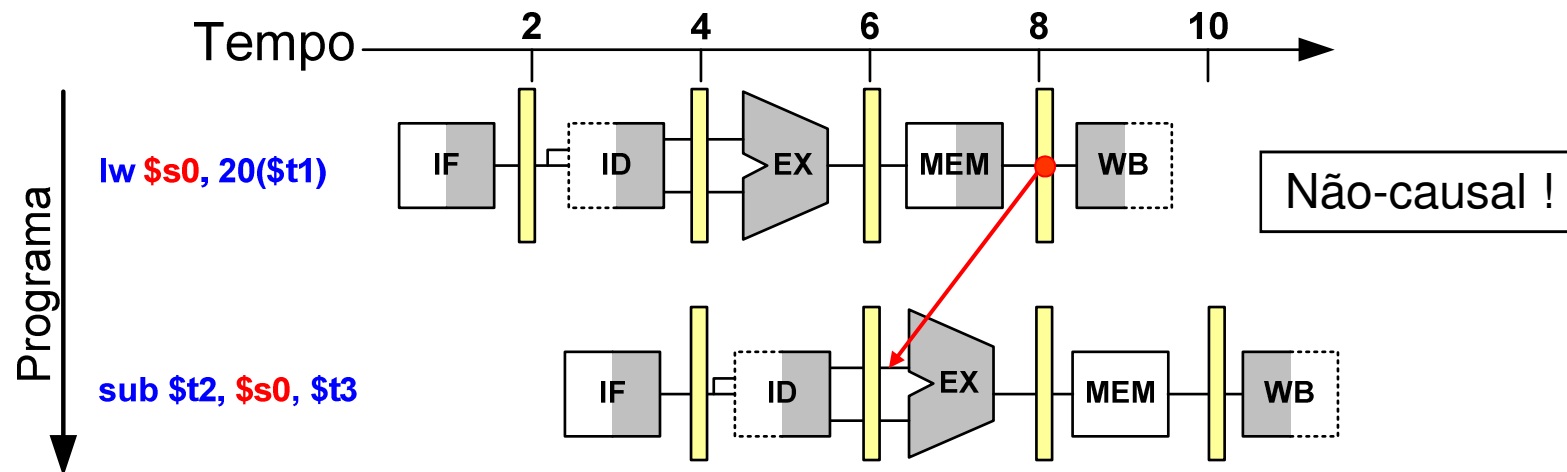
- O **forwarding** do valor presente no registro **EX/MEM** (resultado da instrução ADD) para a segunda entrada da ALU (estágio **EX**, instrução SUB) resolve o *hazard* de dados
- Esta técnica só funciona, contudo, se o *forwarding* for efetuado para um estágio da instrução subsequente que ainda não tenha ocorrido (relação causal)

Hazards de datos - forwarding



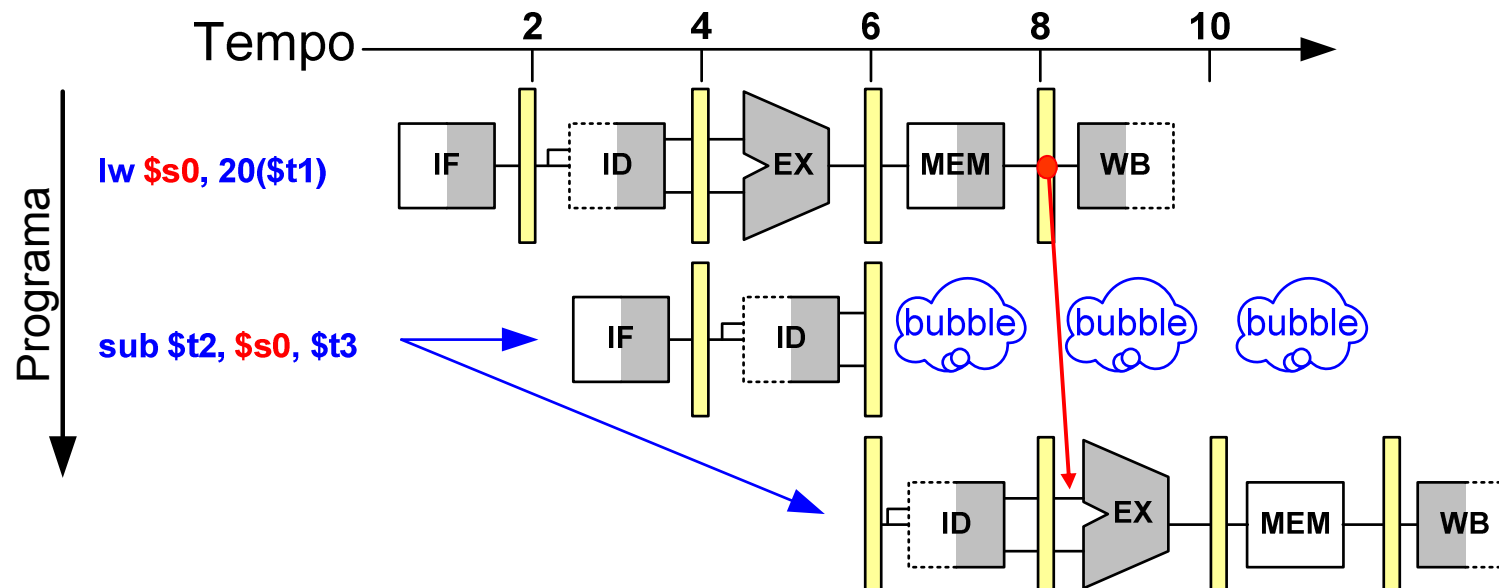
Hazards de dados

- Há situações em que o *forwarding*, por si só, não resolve o *hazard* de dados
- Um exemplo é o que ocorre quando uma instrução aritmética/lógica depende do resultado de uma instrução de acesso à memória (LW) que ainda não terminou



Hazards de dados – stalling

- Para resolver essa situação, é necessário:
 - Fazer o **stall** do *pipeline* durante um ciclo de relógio
 - Fazer o **forwarding** do registro **MEM/WB** para o estágio **EX**, para a entrada da ALU



Hazards de dados – reordenação de instruções

- Parte das situações de *hazards* de dados podem ser atenuadas ou **resolvidas pelo compilador**, através da reordenação de instruções
- A reordenação não pode comprometer o resultado final
- Código original (exemplo):

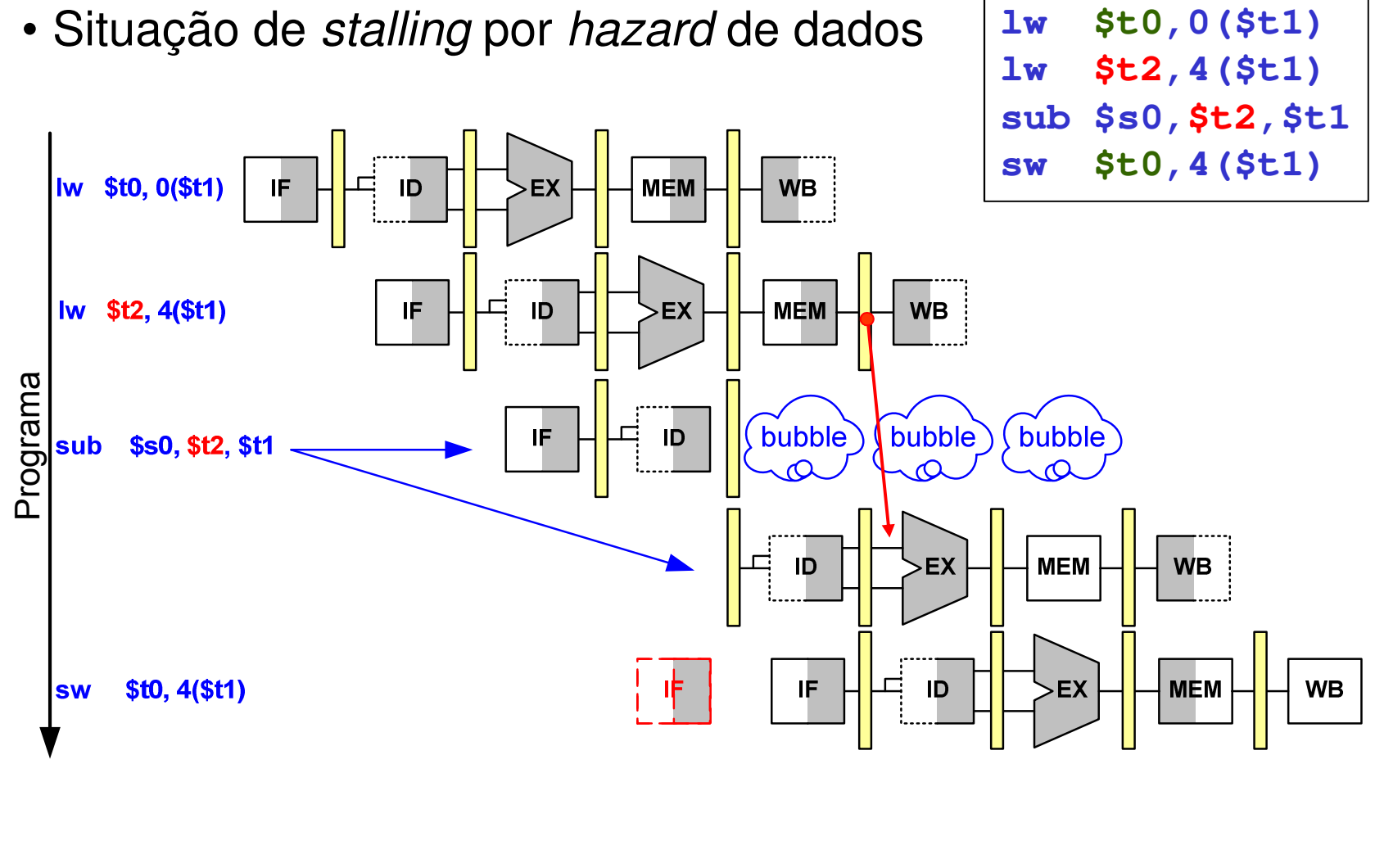
```
lw    $t0, 0($t1)
lw    $t2, 4($t1)
sub    $s0, $t2, $t1 # Stalling por hazard de dados
sw    $t0, 4($t1)
```

- Código reordenado pelo compilador/assembler:

```
lw    $t0, 0($t1)
lw    $t2, 4($t1)
sw    $t0, 4($t1)    # FW: MEM/WB > EX (rt)
sub    $s0, $t2, $t1 # Stalling resolvido por reordenação
                        # FW: MEM/WB > EX (rs)
```

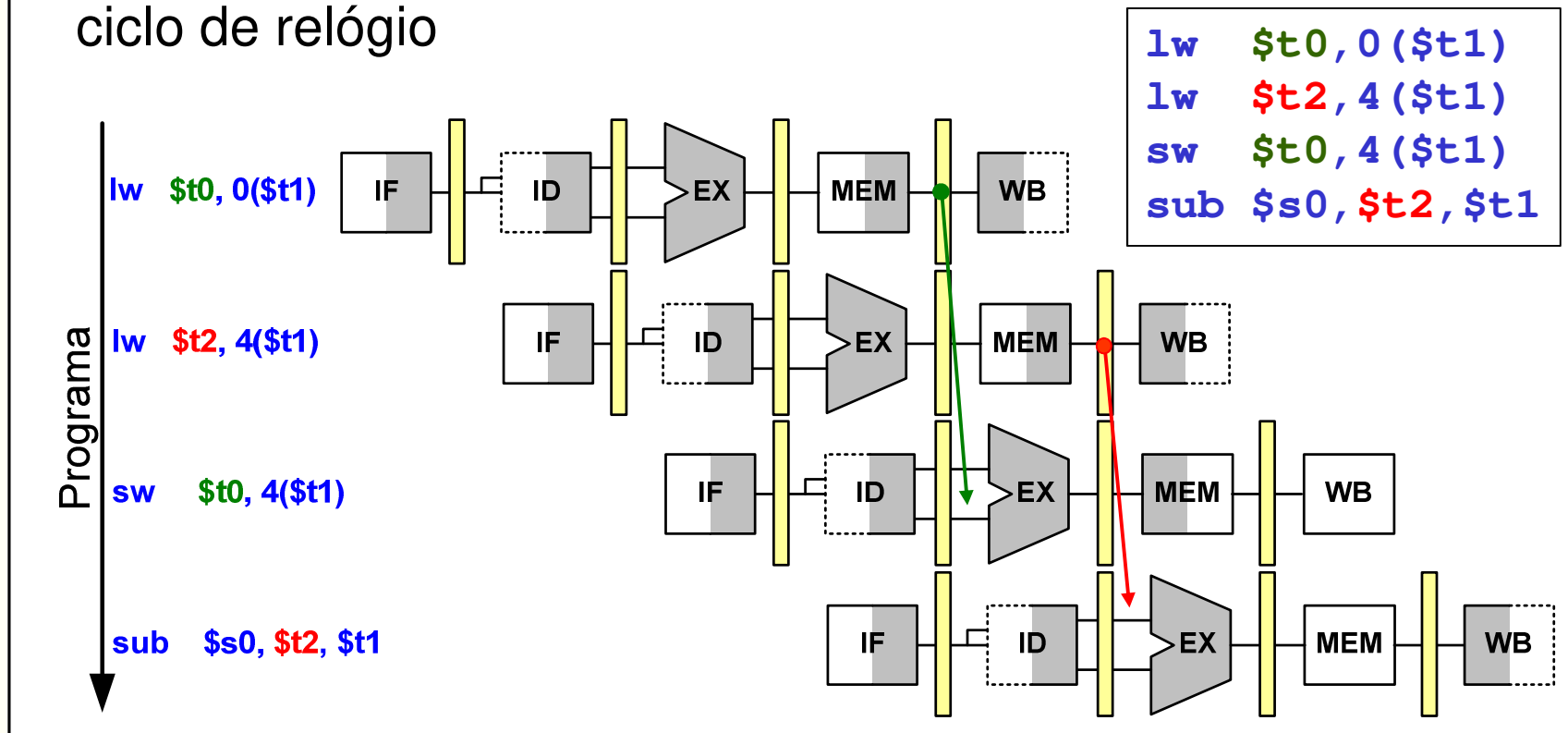
Hazards de dados – exemplo que gera *stalling*

- Situação de *stalling* por *hazard* de dados

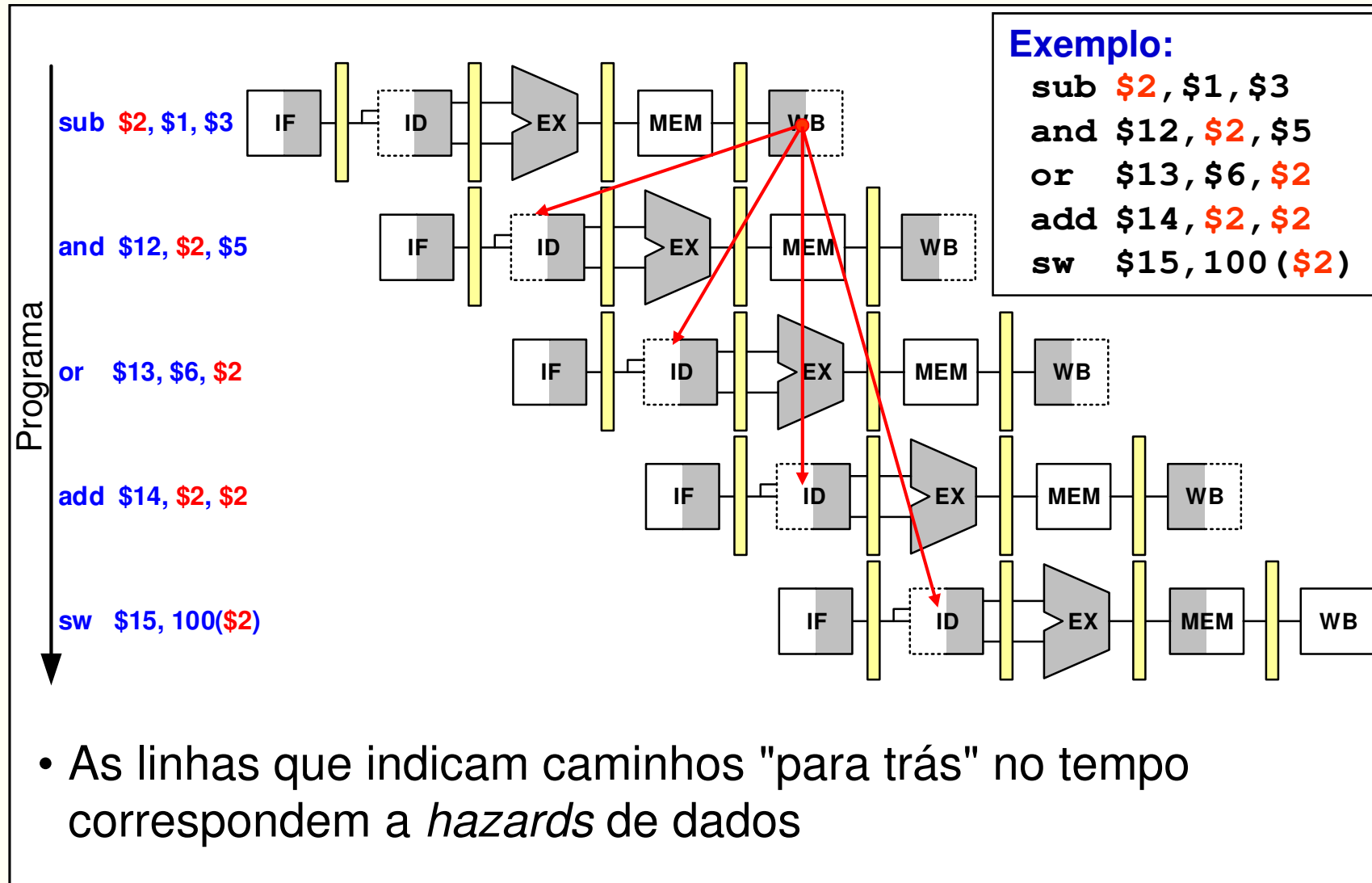


Hazards de dados

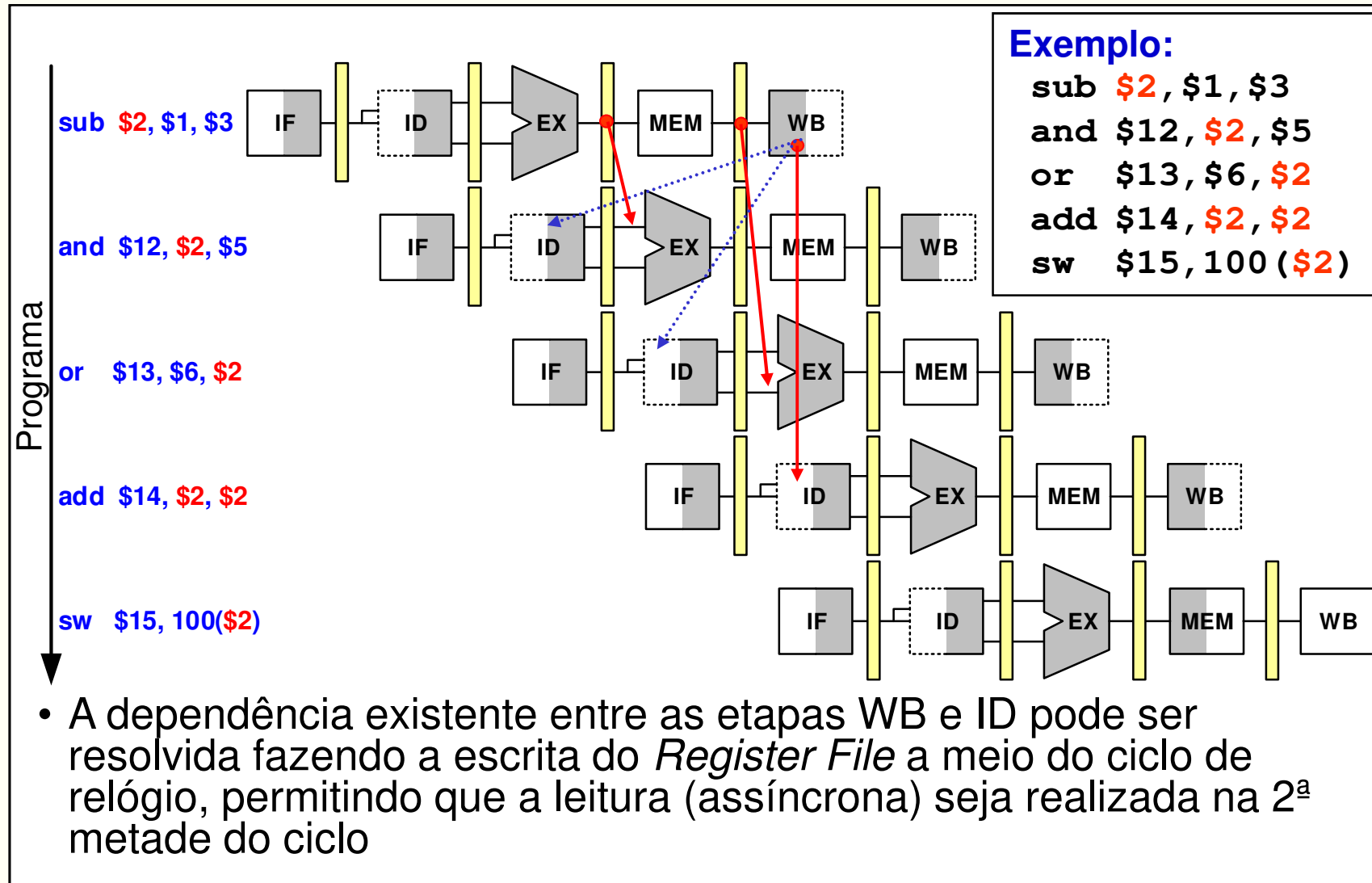
- A situação de *stalling* foi evitada pelo compilador/assembler através de reordenação. A reordenação gera um novo *hazard* de dados que é resolvido por *forwarding*
- A sequência de instruções reordenada executa em menos 1 ciclo de relógio



Hazards de dados – exemplo



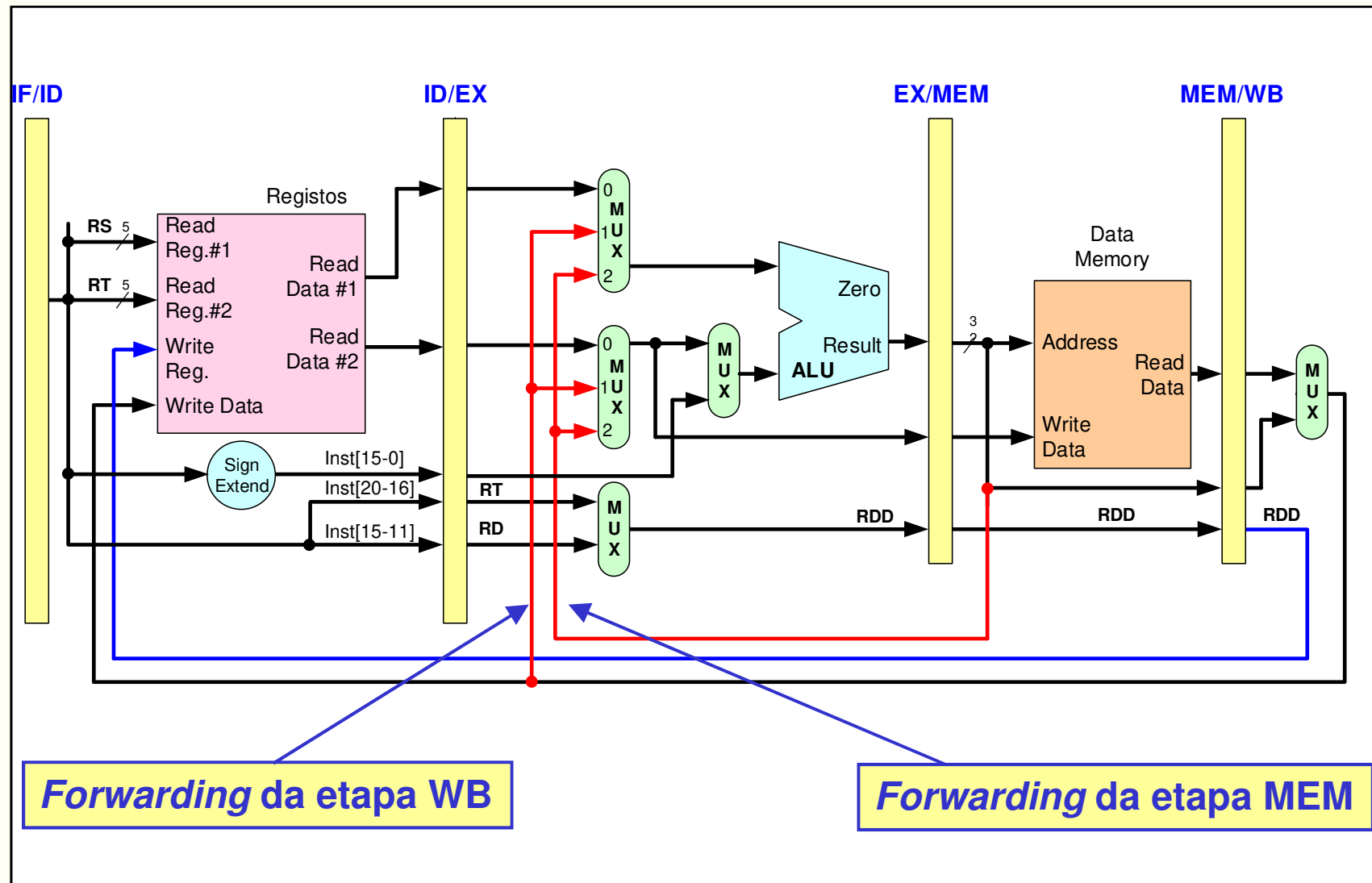
Hazards de dados – exemplo



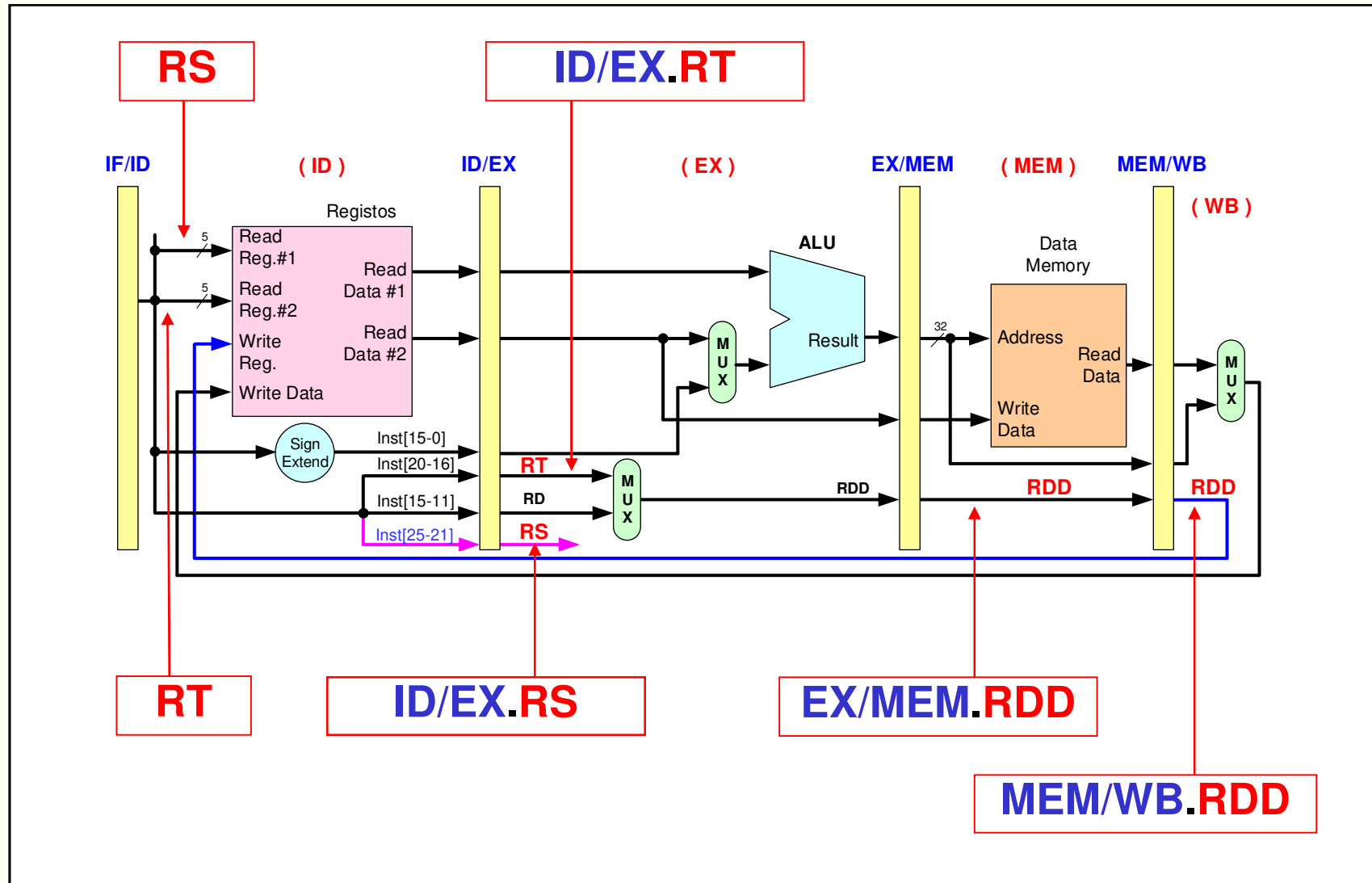
Hazards de dados – implementação do forwarding

- Para resolver um *hazard* de dados através de **forwarding** é necessário:
 - **Detetar** a situação de *hazard*
 - **Encaminhar** o valor ou os valores que se encontram em fases mais avançadas do *pipeline* (que ainda não foram escritos no registo destino) para onde eles são necessários
- À exceção das instruções de *branch*, a generalidade das outras instruções necessitam dos valores corretos dos registos na fase de execução (**EX**)
- Assim, a resolução de uma parte significativa dos *hazards* de dados resolve-se encaminhando os valores que se encontram em fases mais avançadas do *pipeline* para as entradas da ALU (fase **EX**)

Hazards de dados – encaminhamento



Hazards de dados – detecção



Hazards de dados – detecção

- As situações, correspondentes a *hazard* de dados, em que há necessidade de encaminhar valores para a fase **EX** são:

- Instrução na fase **MEM** cujo registo destino é um registo operando de uma instrução que se encontra na fase **EX**; de forma simplificada:

EX/MEM.RDD == **ID/EX.RS**, e/ou

EX/MEM.RDD == **ID/EX.RT**

M add **\$1**, \$2, \$3

EX sub \$4, **\$1**, \$5

- Instrução na fase **WB** cujo registo destino é um registo operando de uma instrução que se encontra na fase **EX**; de forma simplificada:

MEM/WB.RDD == **ID/EX.RS**, e/ou

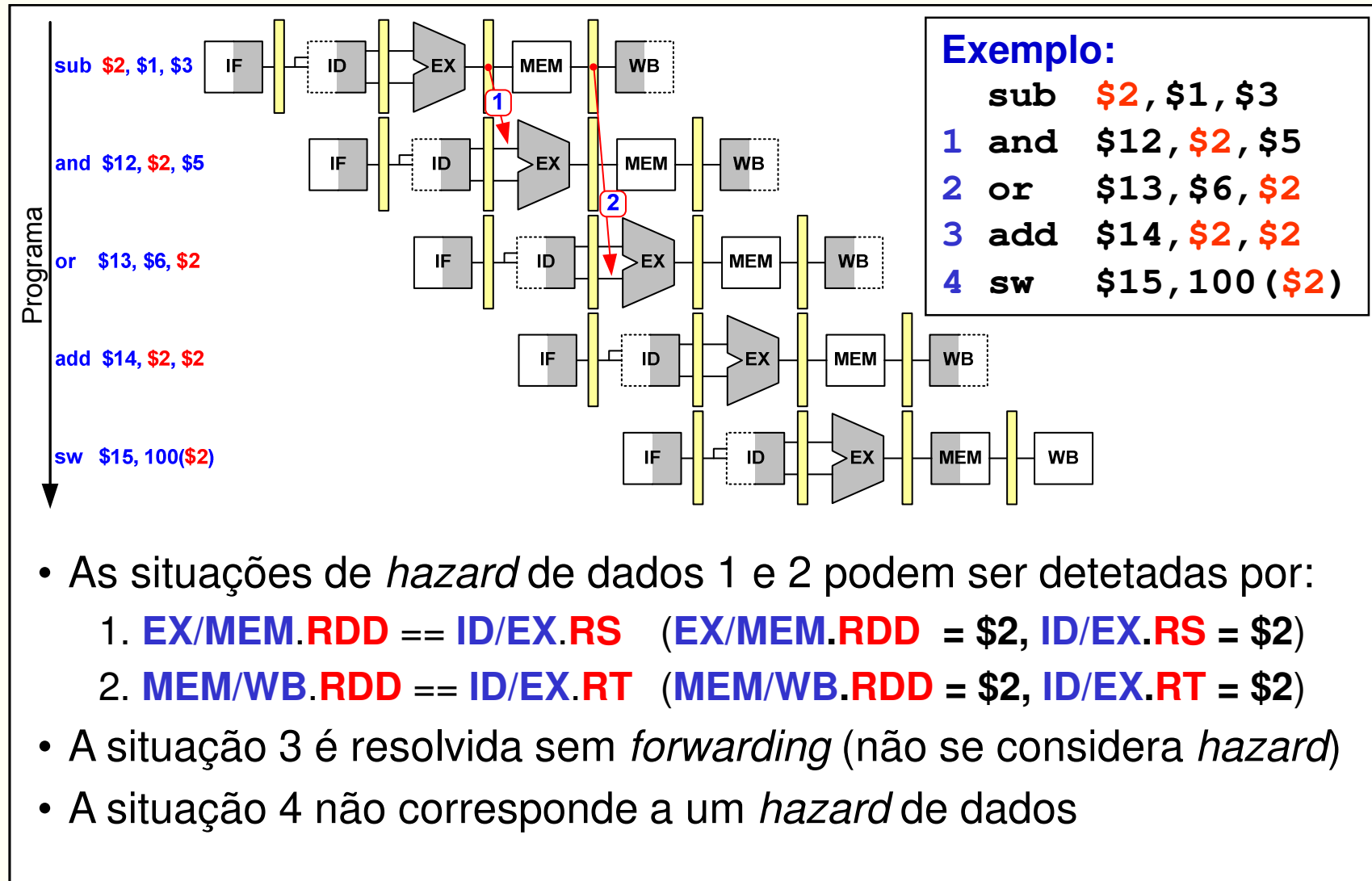
MEM/WB.RDD == **ID/EX.RT**

WB add **\$1**, \$2, \$3

M add \$6, \$2, \$3

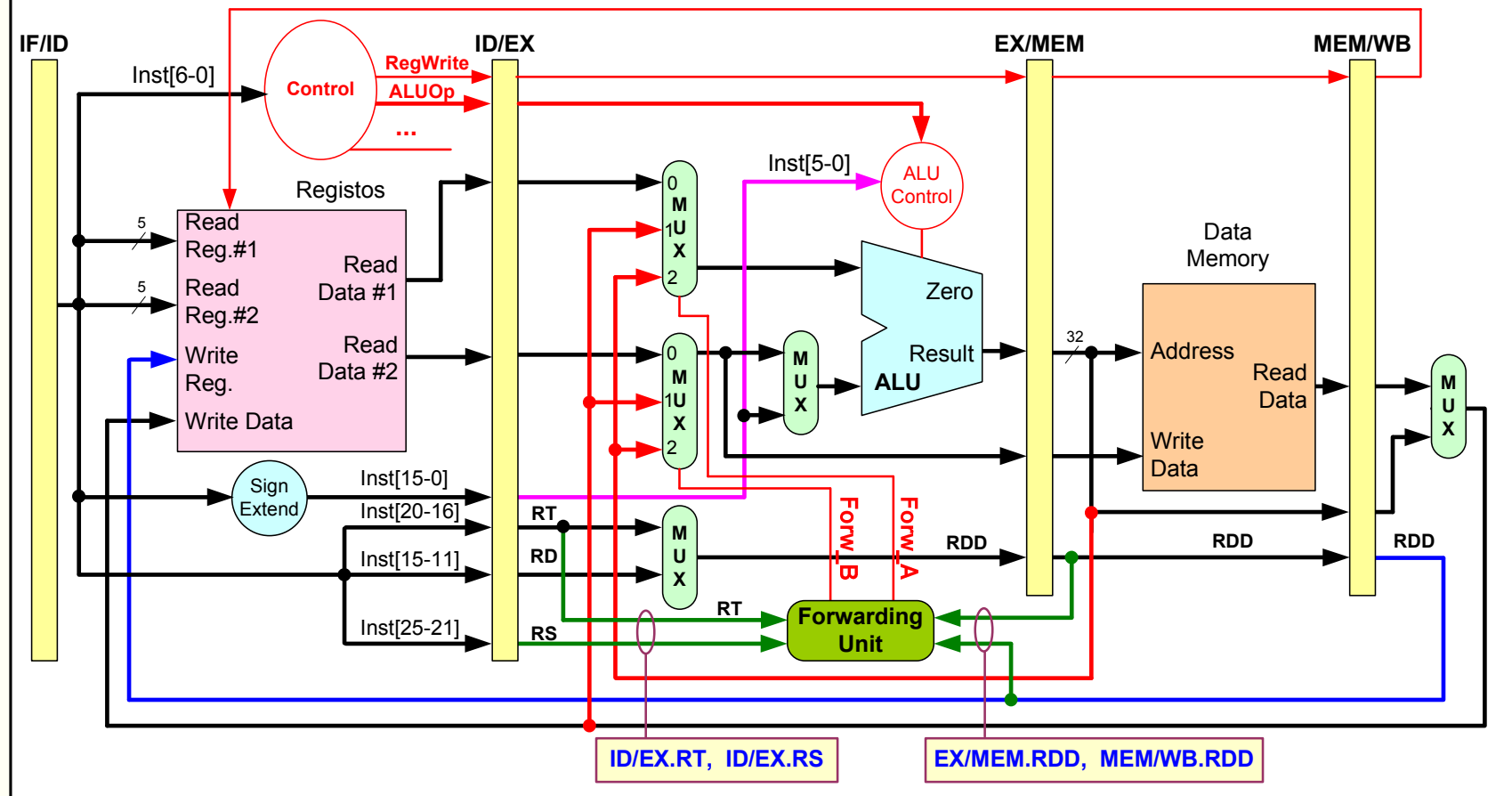
EX sub \$4, \$5, **\$1**

Hazards de dados – detecção



Hazards de dados – unidade de controlo de *forwarding*

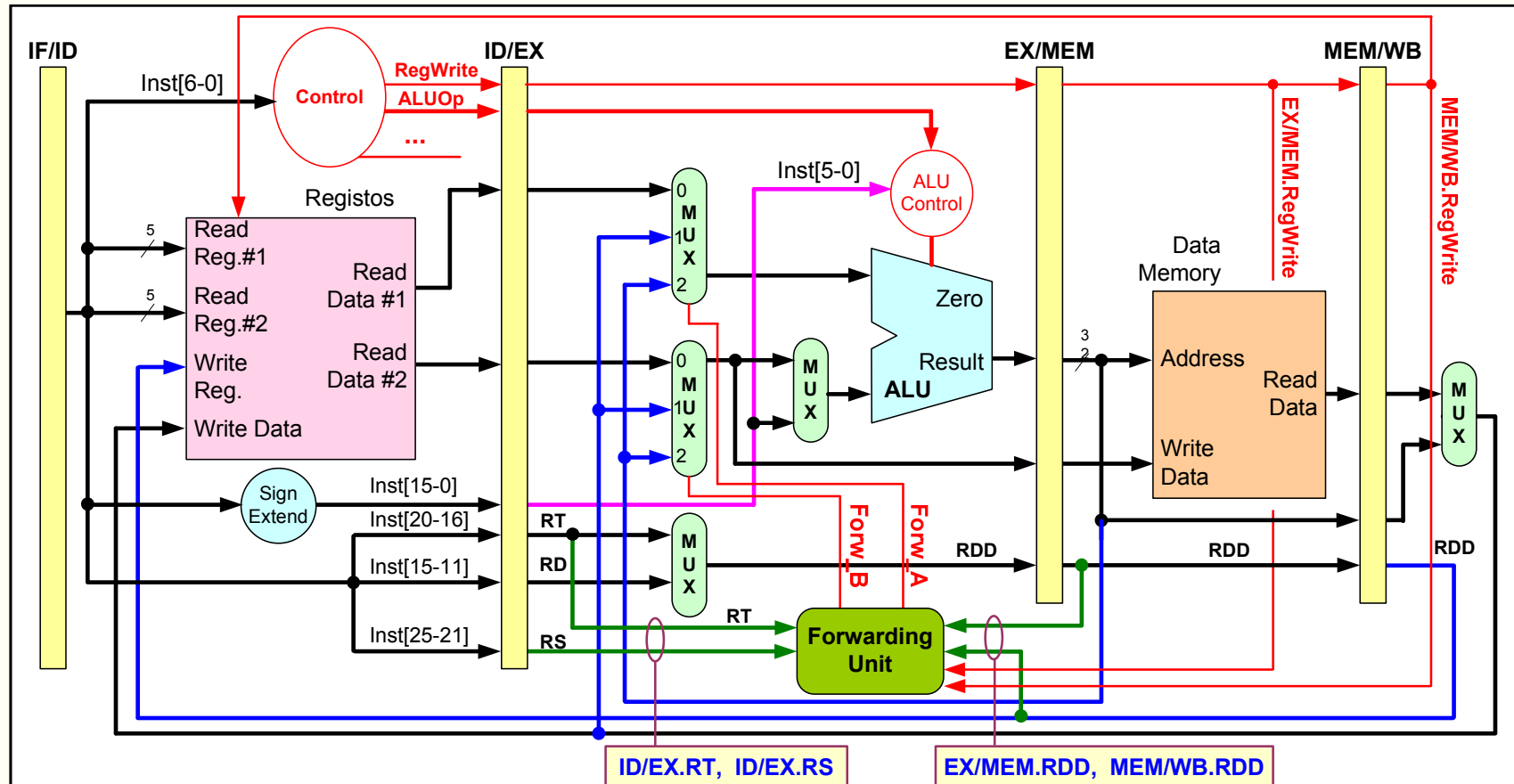
- Unidade de controlo de *forwarding*, simplificada



Hazards de dados – unidade de controlo de forwarding

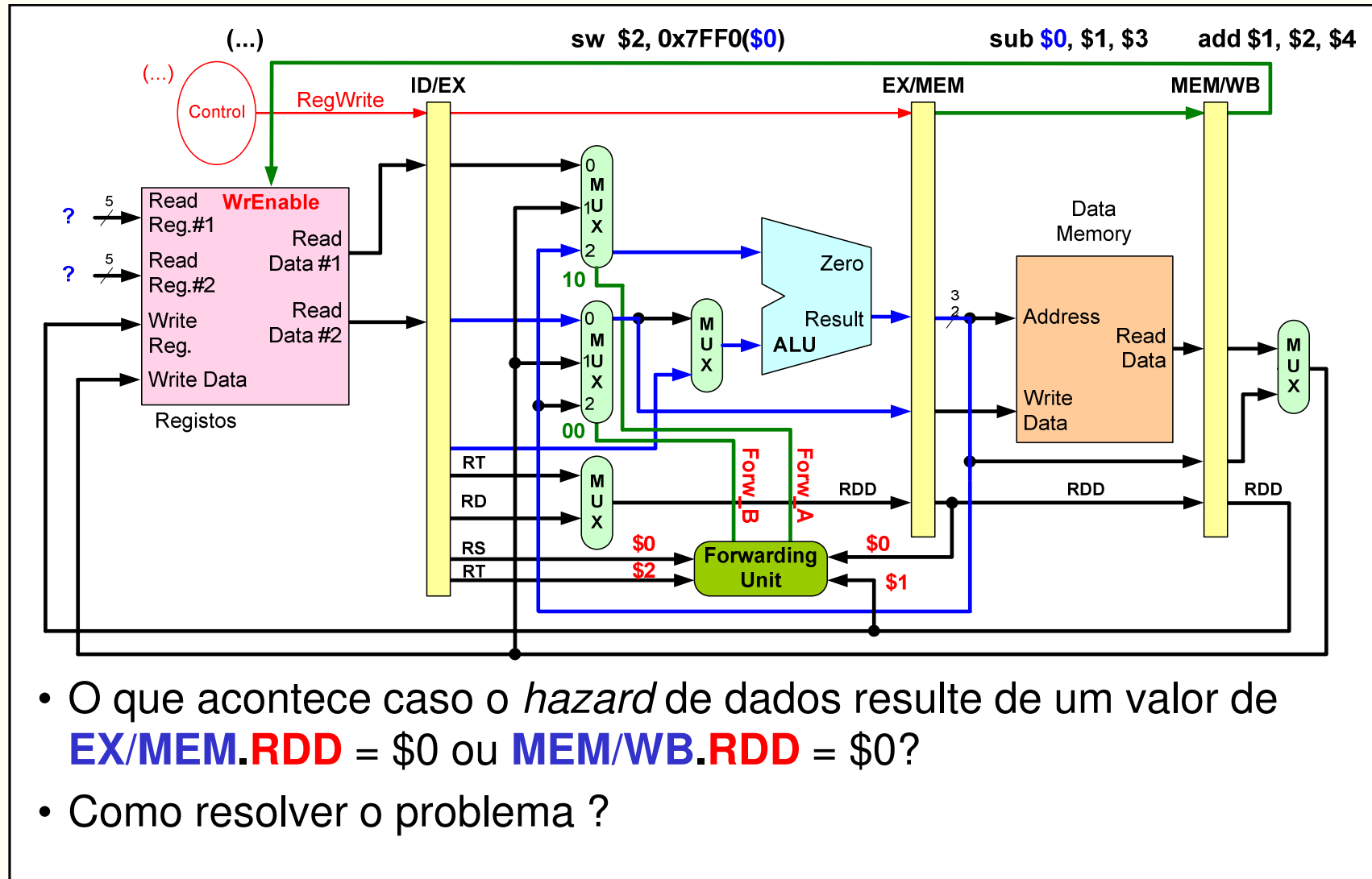
- A simples comparação dos registos não é suficiente para a correta deteção das situações de *hazard* de dados
- O sinal de controlo que permite a escrita no banco de registos (RegWrite) tem igualmente que ser avaliado:
 - Instrução na fase **MEM** que escreve o resultado num registo (**RegWrite='1'**) igual ao registo operando de uma instrução que se encontra na fase EX:
(**EX/MEM.RegWrite == 1**) and (**EX/MEM.RDD == ID/EX.RS**)
e/ou
(**EX/MEM.RegWrite == 1**) and (**EX/MEM.RDD == ID/EX.RT**)
 - Instrução na fase **WB** que escreve o resultado num registo (**RegWrite='1'**) igual ao registo operando de uma instrução que se encontra na fase EX:
(**MEM/WB.RegWrite == 1**) and (**MEM/WB.RDD == ID/EX.RS**)
e/ou
(**MEM/WB.RegWrite == 1**) and (**MEM/WB.RDD == ID/EX.RT**)

Hazards de dados – unidade de controlo de *forwarding*



- A unidade de controlo de *forwarding* gera os sinais de seleção dos dois MUX:
 - 00 – encaminhar valor lido do banco de registos
 - 01 – encaminhar o valor proveniente do registo **MEM/WB** (de uma instrução em WB)
 - 10 – encaminhar o valor proveniente do registo **EX/MEM** (de uma instrução em MEM)

Hazards de dados – unidade de controlo de *forwarding*



- O que acontece caso o *hazard* de dados resulte de um valor de **EX/MEM.RDD = \$0** ou **MEM/WB.RDD = \$0**?
- Como resolver o problema ?

Unidade de controlo de *forwarding* (para EX) – VHDL

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;

entity ForwardingUnit is
  port (ExMem_RegWrite : in std_logic;
        MemWb_RegWrite : in std_logic;
        IdEx_RS       : in std_logic_vector(4 downto 0);
        IdEx_RT       : in std_logic_vector(4 downto 0);
        ExMem_RDD      : in std_logic_vector(4 downto 0);
        MemWb_RDD      : in std_logic_vector(4 downto 0);
        Forw_A         : out std_logic_vector(1 downto 0);
        Forw_B         : out std_logic_vector(1 downto 0));
end ForwardingUnit;
```

Unidade de controlo de *forwarding* (para EX) – VHDL

```
architecture Behavioral of ForwardingUnit is
begin
  process(all)
  begin
    Forw_A <= "00"; -- Op1 comes from Register File
    Forw_B <= "00"; -- Op2 comes from Register File

    if(MemWb_RegWrite = '1' and MemWb_RDD /= "0000") then
      if(MemWb_RDD = IdEx_RS) then Forw_A <= "01"; end if;
      if(MemWb_RDD = IdEx_RT) then Forw_B <= "01"; end if;
    end if;

    if(ExMem_RegWrite = '1' and ExMem_RDD /= "0000") then
      if(ExMem_RDD = IdEx_RS) then Forw_A <= "10"; end if;
      if(ExMem_RDD = IdEx_RT) then Forw_B <= "10"; end if;
    end if;
  end process;
end Behavioral;
```

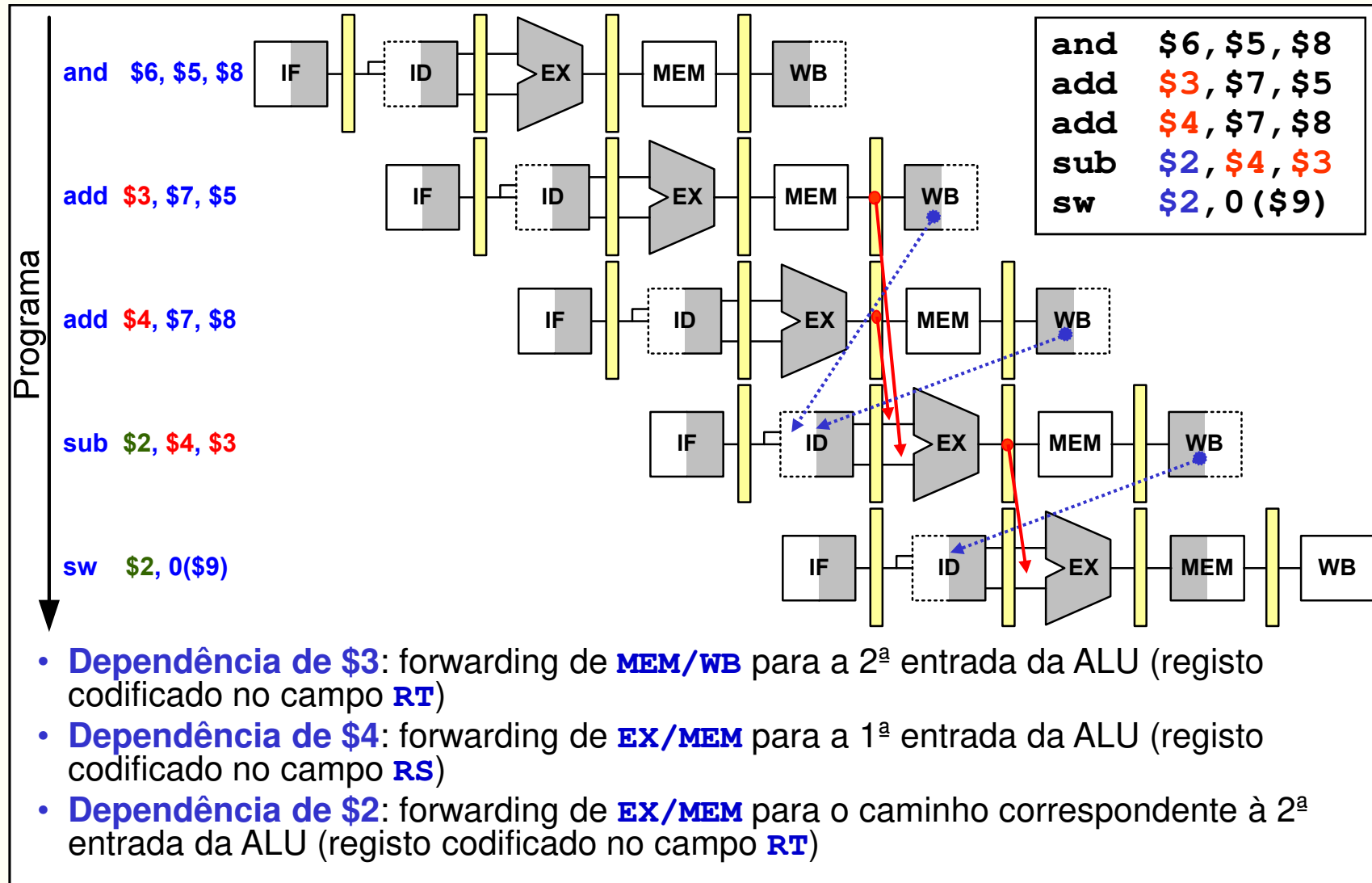
00 – encaminhar valor lido do banco de registos
01 – encaminhar o valor proveniente do registo MEM/WB
10 – encaminhar o valor proveniente do registo EX/MEM

Exemplo de *forwarding*

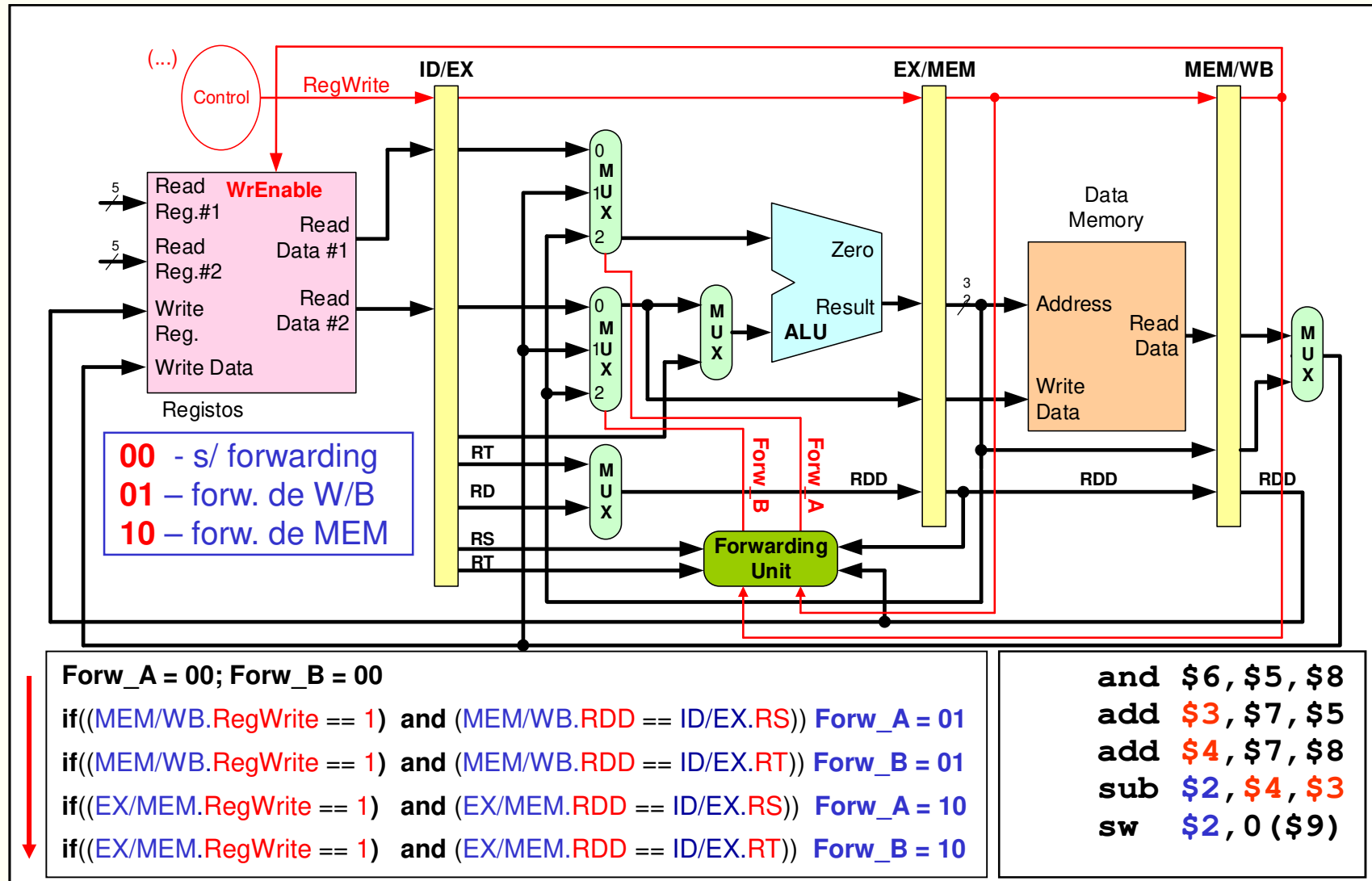
```
and $6, $5, $8
add $3, $7, $5
add $4, $7, $8
sub $2, $4, $3 # Hazard de dados: $3, $4
sw  $2, 0($9)  # Hazard de dados: $2
```

- A instrução "**sub** \$2, \$4, \$3" apresenta duas situações de *hazards* de dados:
 - dependência do valor de \$4 (**add** \$4, \$7, \$8)
 - dependência de valor de \$3 (**add** \$3, \$7, \$5)
- A instrução "**sw** \$2, 0(\$9)" apresenta igualmente uma situação de *hazard* de dados (dependência em \$2, **sub** \$2, \$4, \$3)

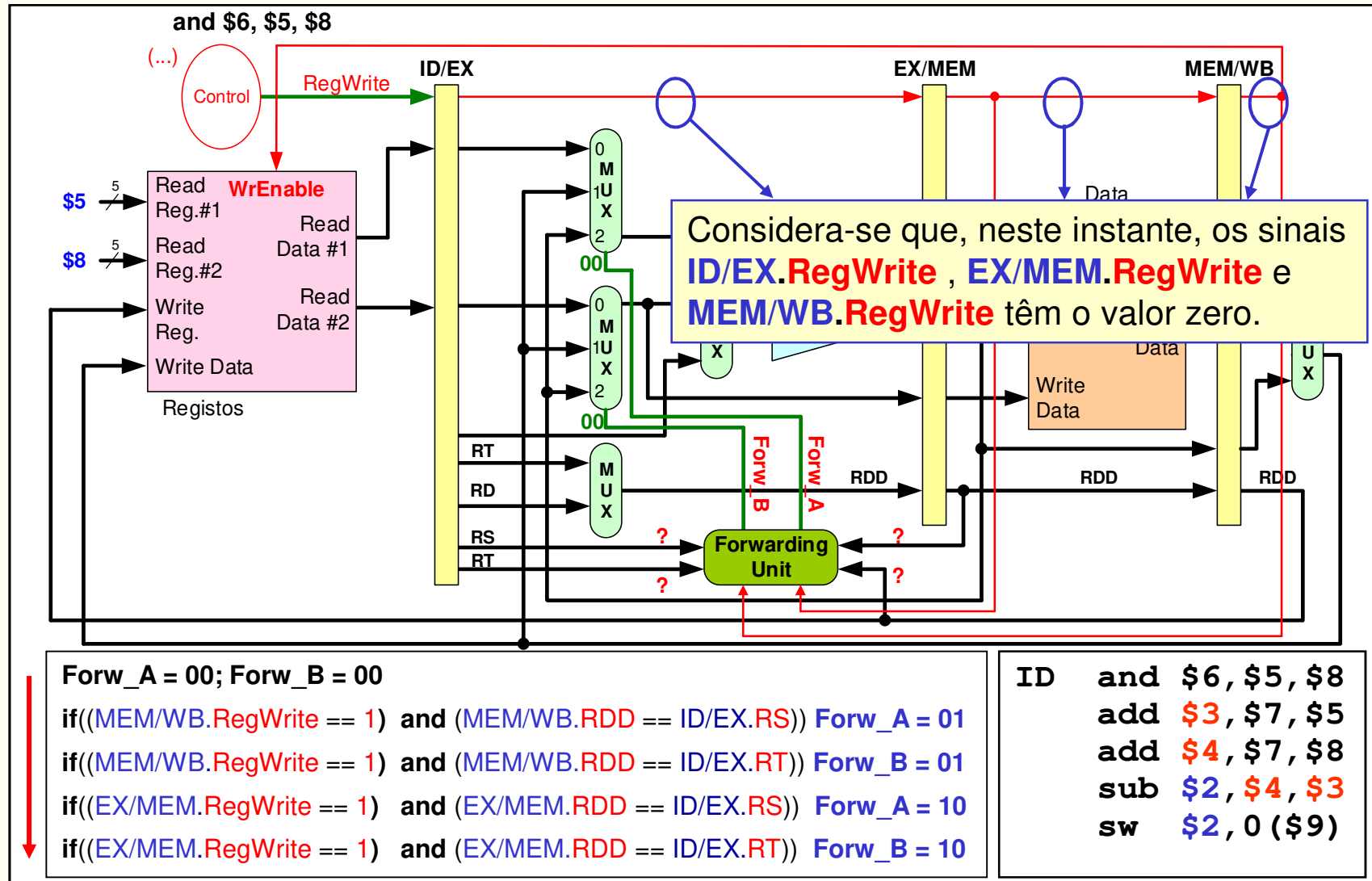
Exemplo de *forwarding*



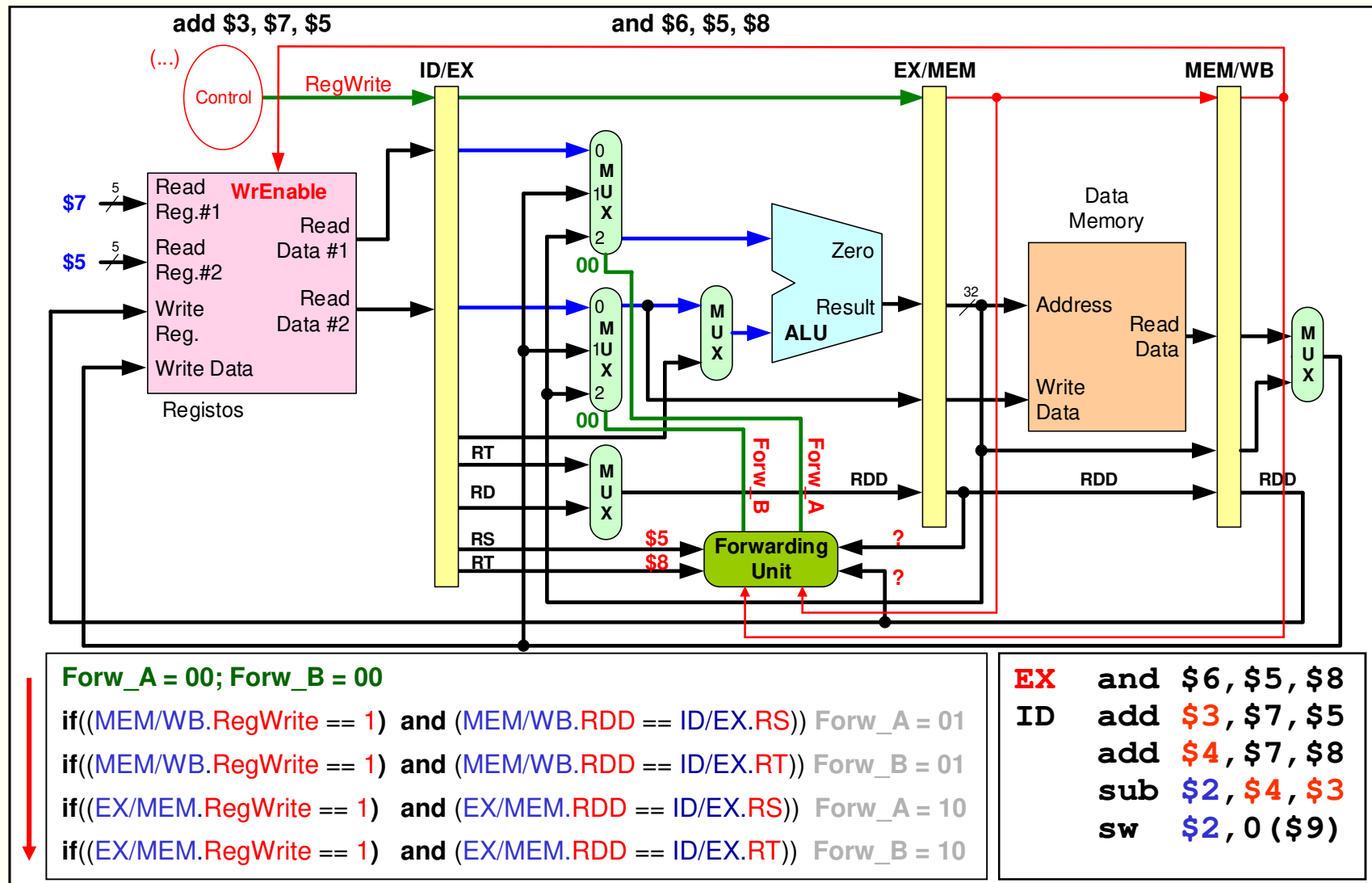
Exemplo de *forwarding*



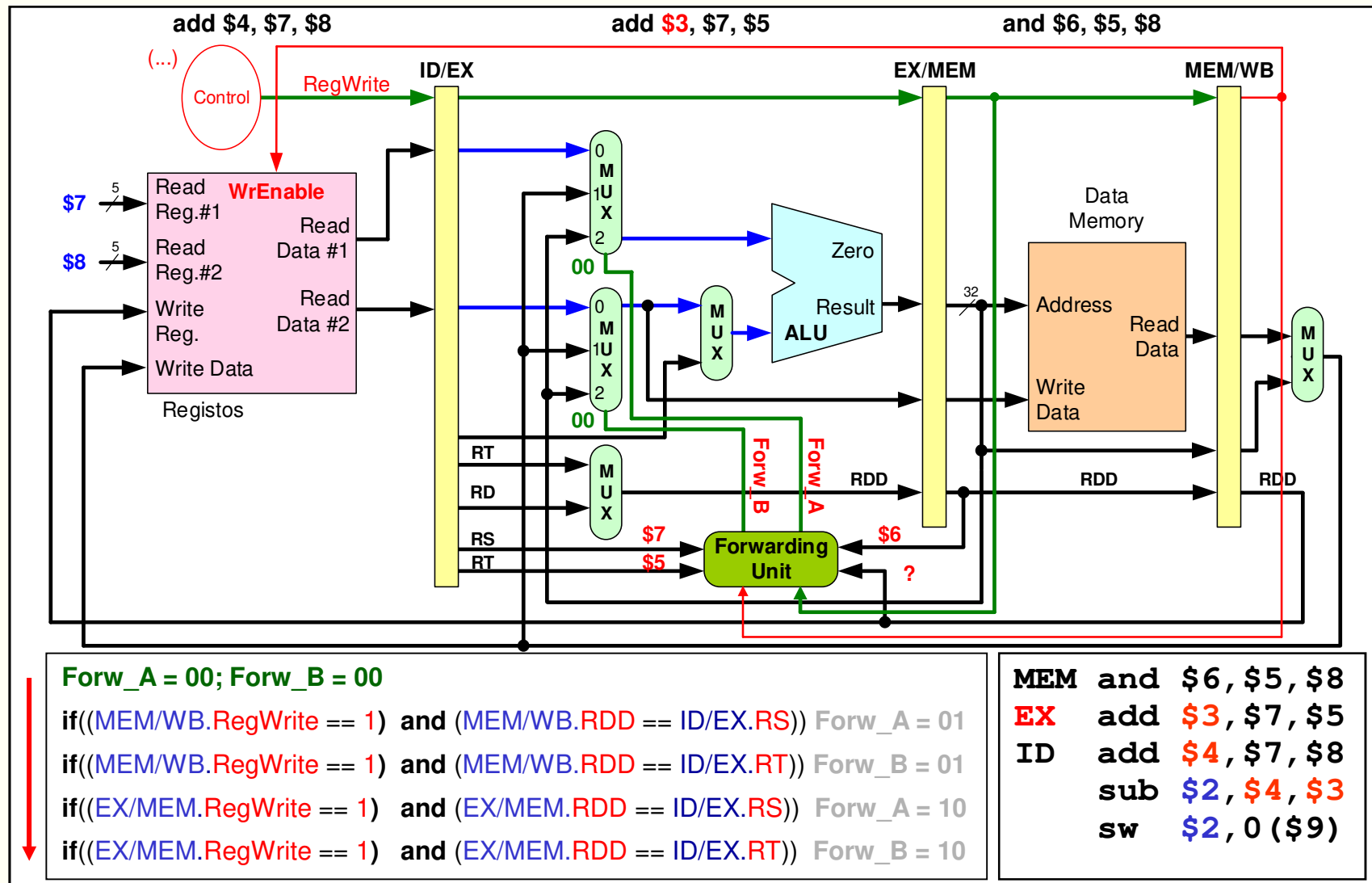
Exemplo de forwarding



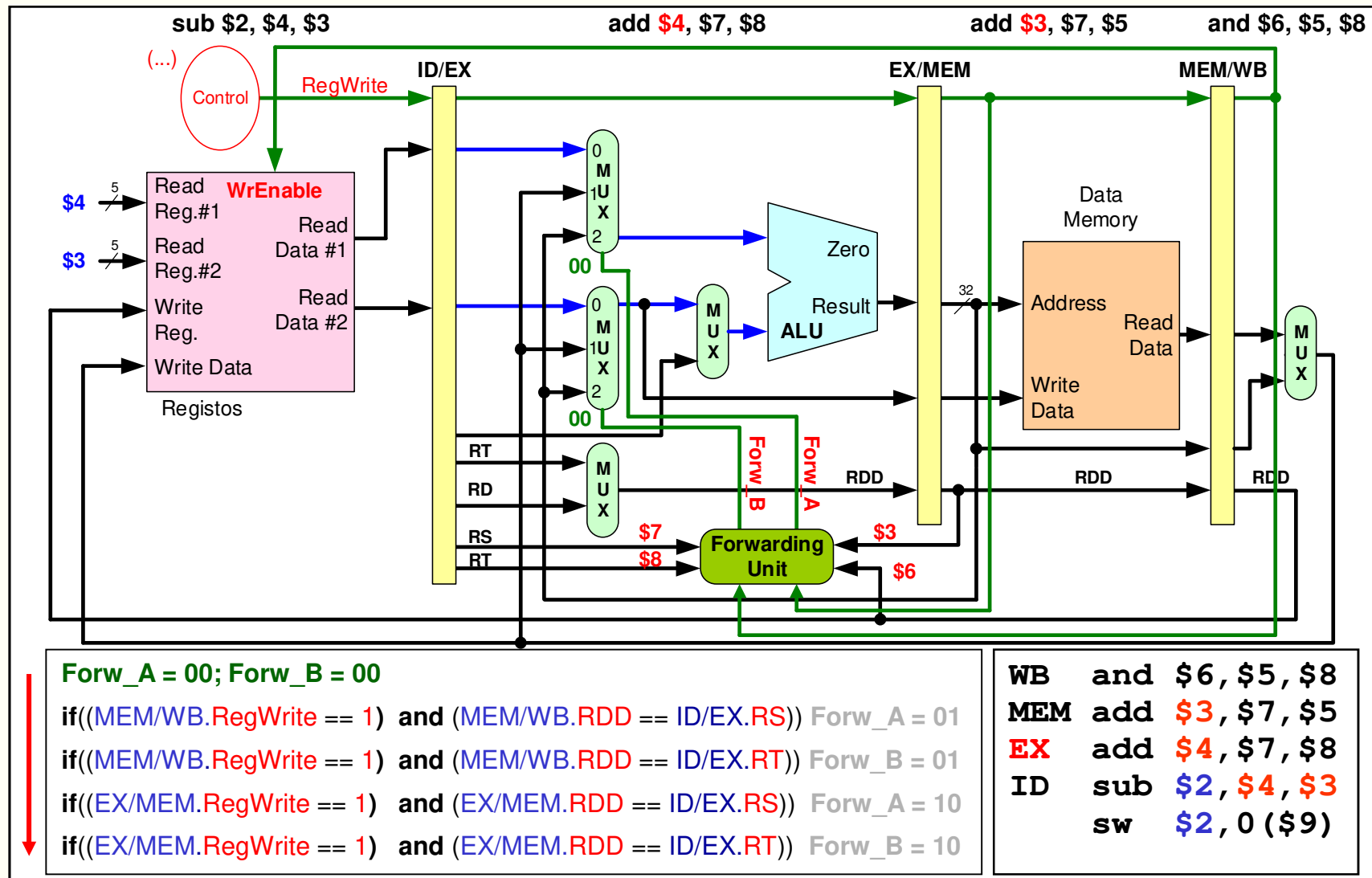
Exemplo de forwarding



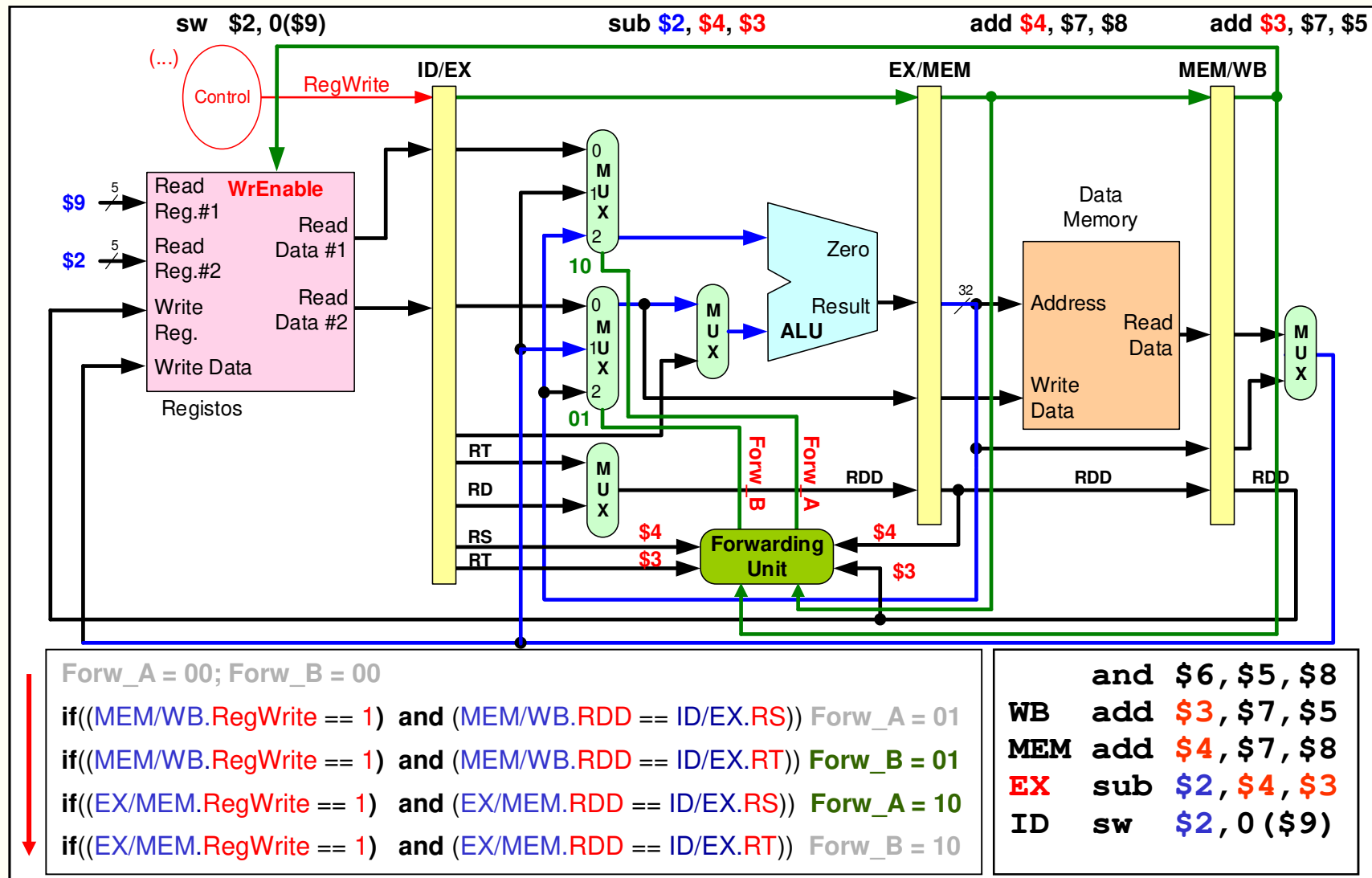
Exemplo de forwarding



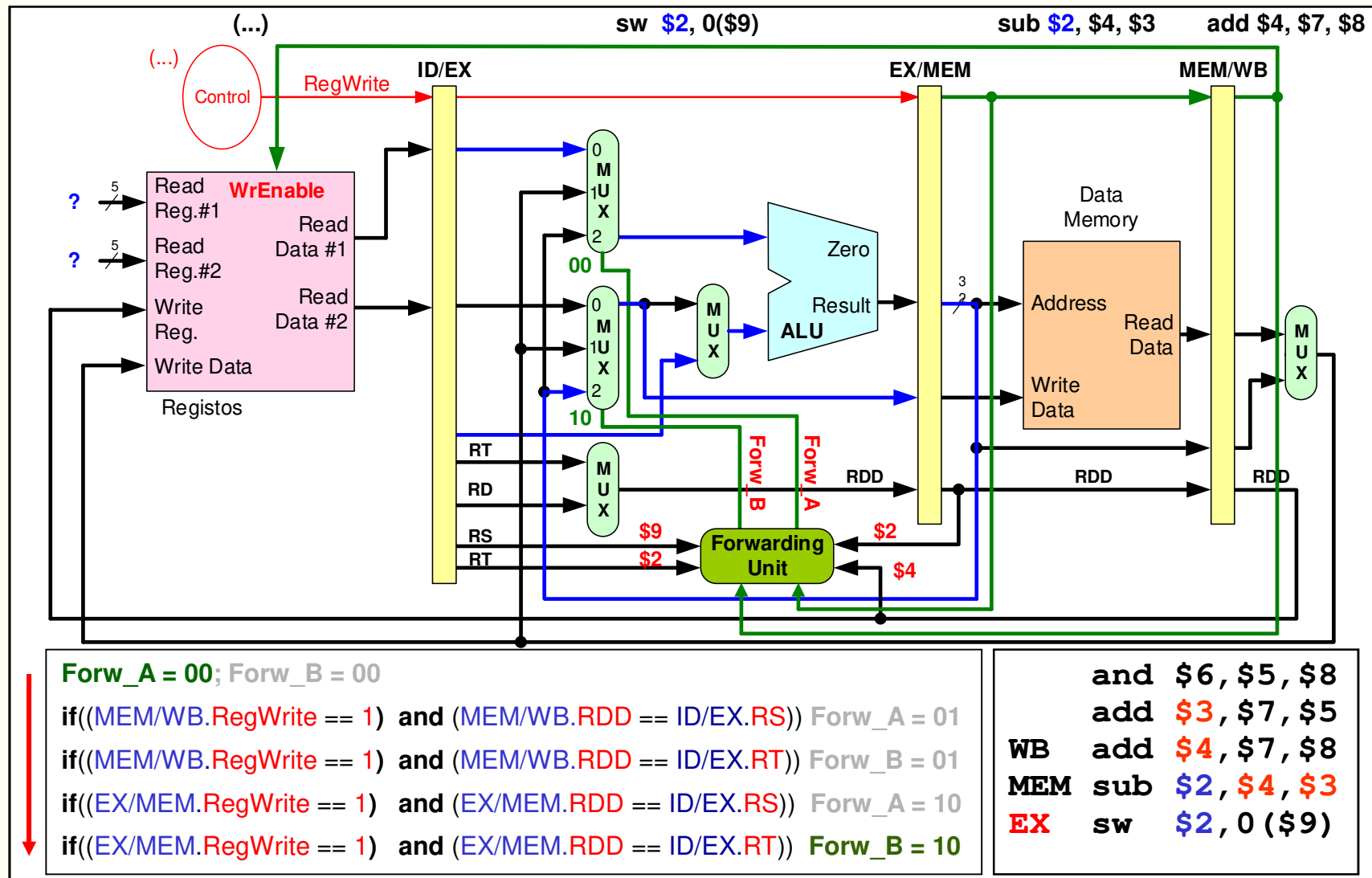
Exemplo de forwarding



Exemplo de forwarding



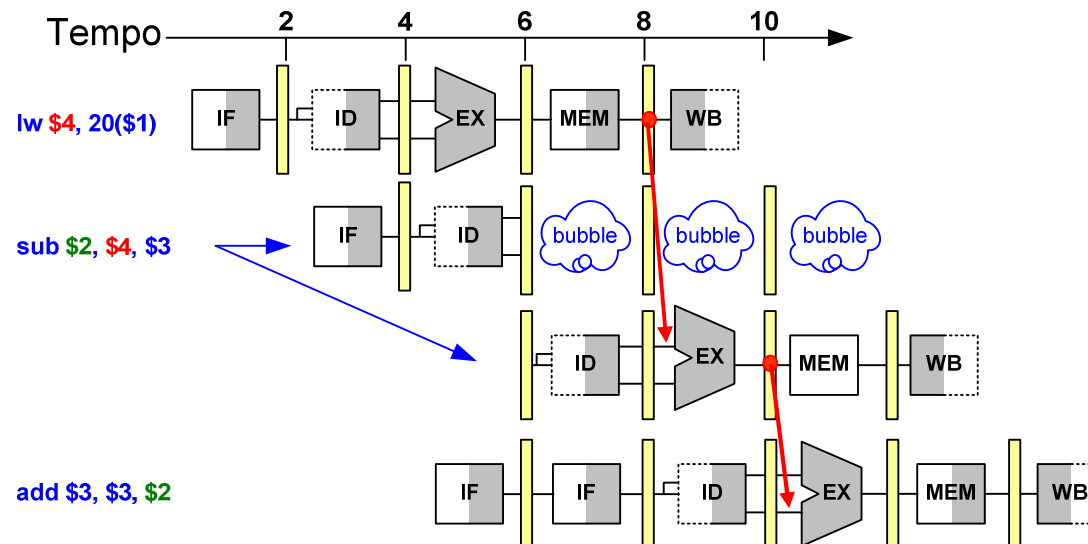
Exemplo de *forwarding*



Dependência que obriga a *stalling*

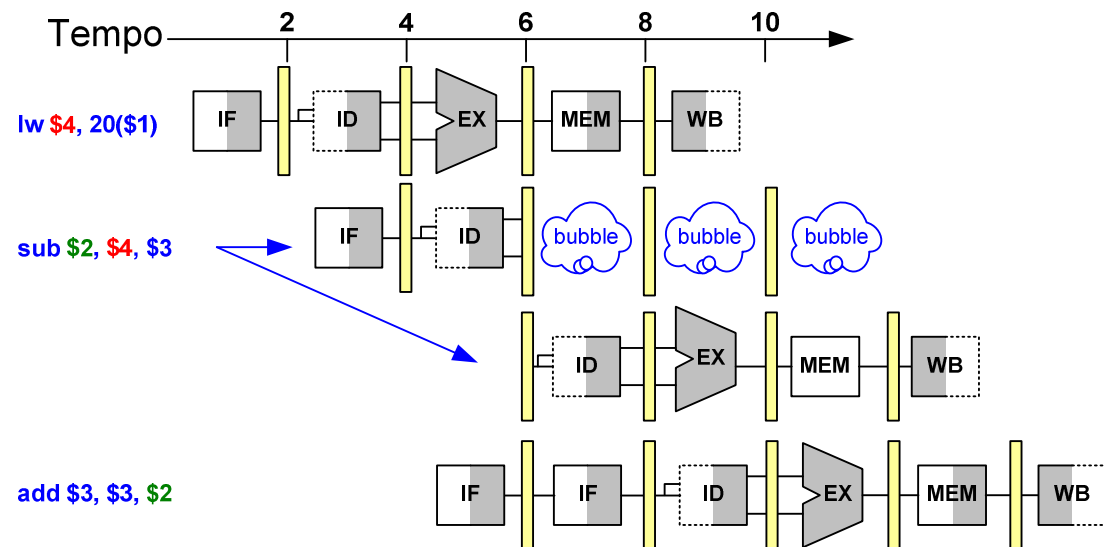
- Como já observado anteriormente, uma situação em que o *forwarding* não impede a ocorrência de *stalling* é a que resulta de uma instrução aritmética ou lógica executada a seguir e na dependência de uma instrução de load:

```
lw    $4, 20($1)  # valor disponível em WB
sub    $2, $4, $3  # Stall 1T, Forw. MEM/WB > EX
add    $3, $3, $2  # Forw. EX/MEM > EX
```



Dependência que obriga a *stalling*

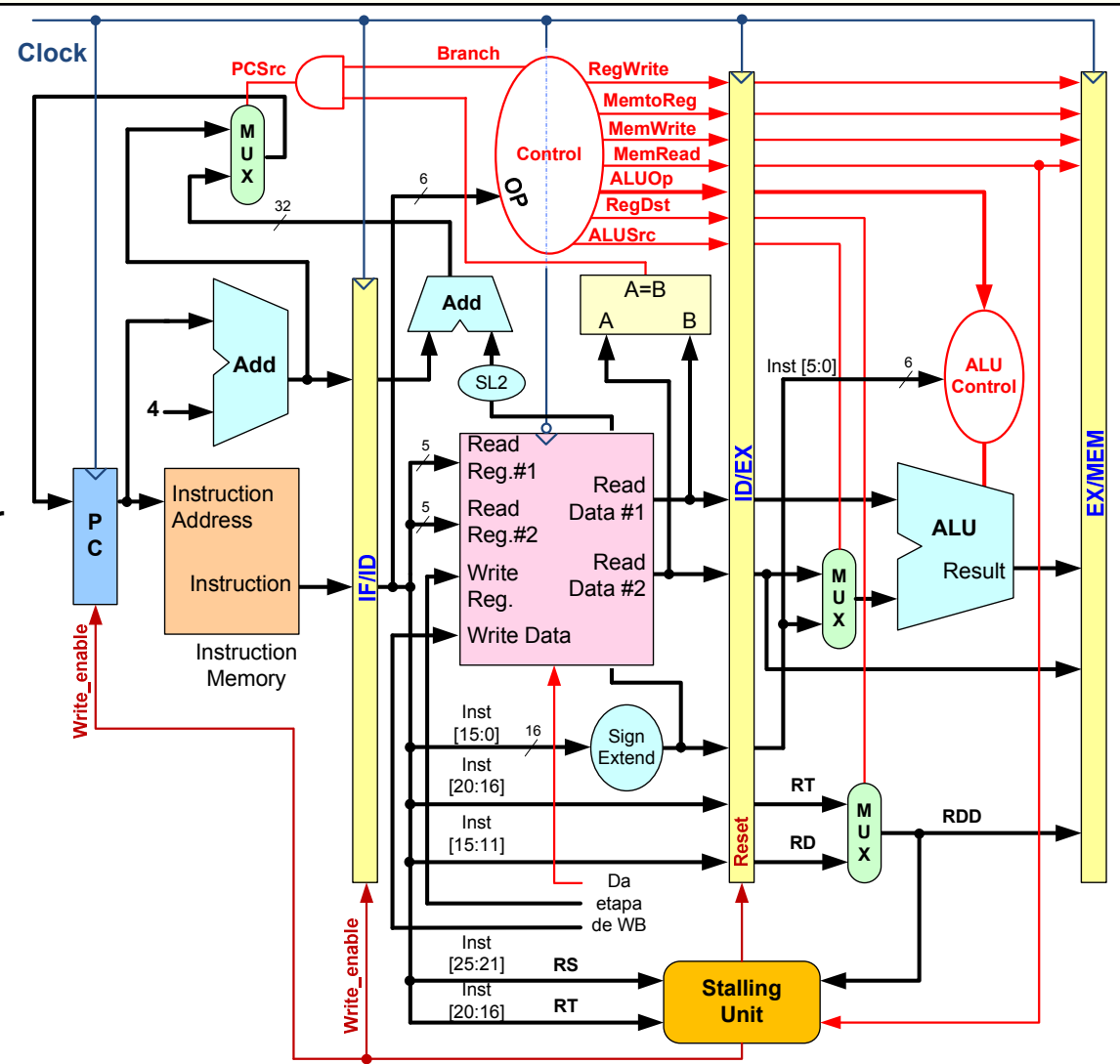
- A situação de *stalling* tem que ser desencadeada quando a instrução tipo R está na sua fase ID. Como fazer?
 - Inserir **bubble** na etapa **EX**: fazer o *reset* síncrono do registo **ID/EX**
 - Congelar, durante 1 ciclo de relógio, as etapas **IF** e **ID** (i.e. impedir a escrita no registo **IF/ID** e impedir que seja feita a atualização do PC)
- Como detetar?



(ID/EX.MemRead == 1) and (ID/EX.RDD == RS or ID/EX.RDD == RT)

Unidade de *stalling*

- Inserir *bubble* na etapa EX: fazer o *reset* síncrono do registo ID/EX
- Congelar, durante 1 ciclo de relógio, as etapas IF e ID (i.e. impedir a escrita no registo IF/ID e impedir que seja feita a atualização do PC)



Unidade de controlo de *stalling* – VHDL (v1)

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;

entity StallingUnit is
    port ( RS          : in  std_logic_vector(4 downto 0);
          RT          : in  std_logic_vector(4 downto 0);
          RegWrite     : in  std_logic;
          IdEx_RDD     : in  std_logic_vector(4 downto 0);
          IdEx_MemRead : in  std_logic;
          Reset_IdEx   : out std_logic;
          Enable_PC    : out std_logic;
          Enable_IfId  : out std_logic);
end StallingUnit;
```

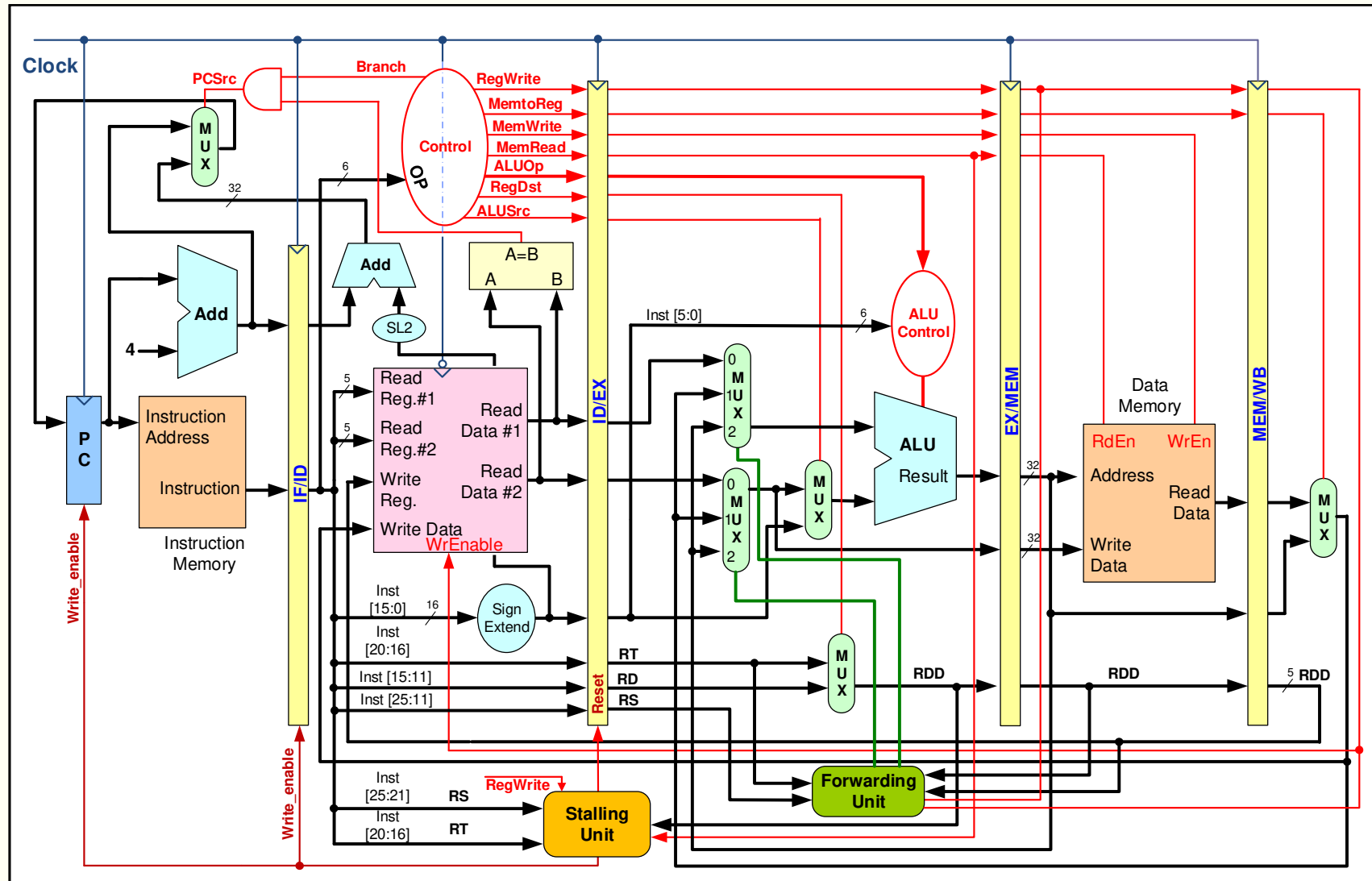
- Unidade de controlo de *stalling* simplificada, que contempla apenas, de forma incompleta, a situação de dependência entre uma instrução LW e uma instrução tipo R (semelhante ao exemplo apresentado anteriormente)

Unidade de controlo de *stalling* – VHDL (v1)

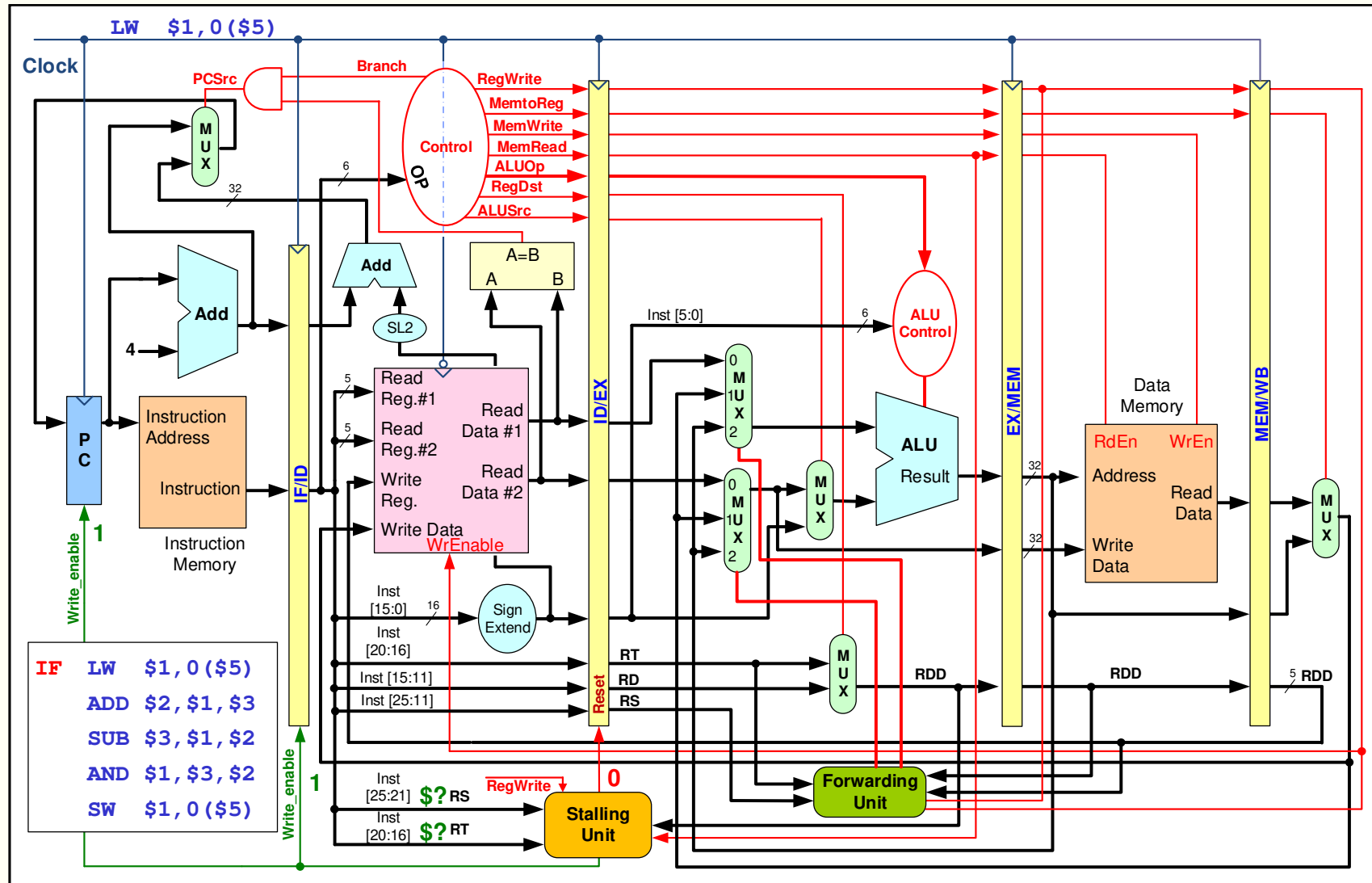
```
architecture Behavioral of StallingUnit is
begin
  process(all)
  begin
    Enable_PC      <= '1';  -- Normal flow
    Enable_IfId    <= '1';
    Reset_IdEx     <= '0';
    if(IdEx_MemRead = '1' and IdEx_RDD /= "00000") then
      if(RegWrite = '1') then
        if(IdEx_RDD = RS or IdEx_RDD = RT) then
          Enable_PC      <= '0'; -- Stall PC
          Enable_IfId    <= '0'; -- Stall IF/ID
          Reset_IdEx     <= '1'; -- Bubble in ID/EX
        end if;
      end if;
    end if;
  end process;
end Behavioral;
```

Com as condições explicitadas na estrutura condicional podemos ter a certeza que em ID está uma instrução tipo R?

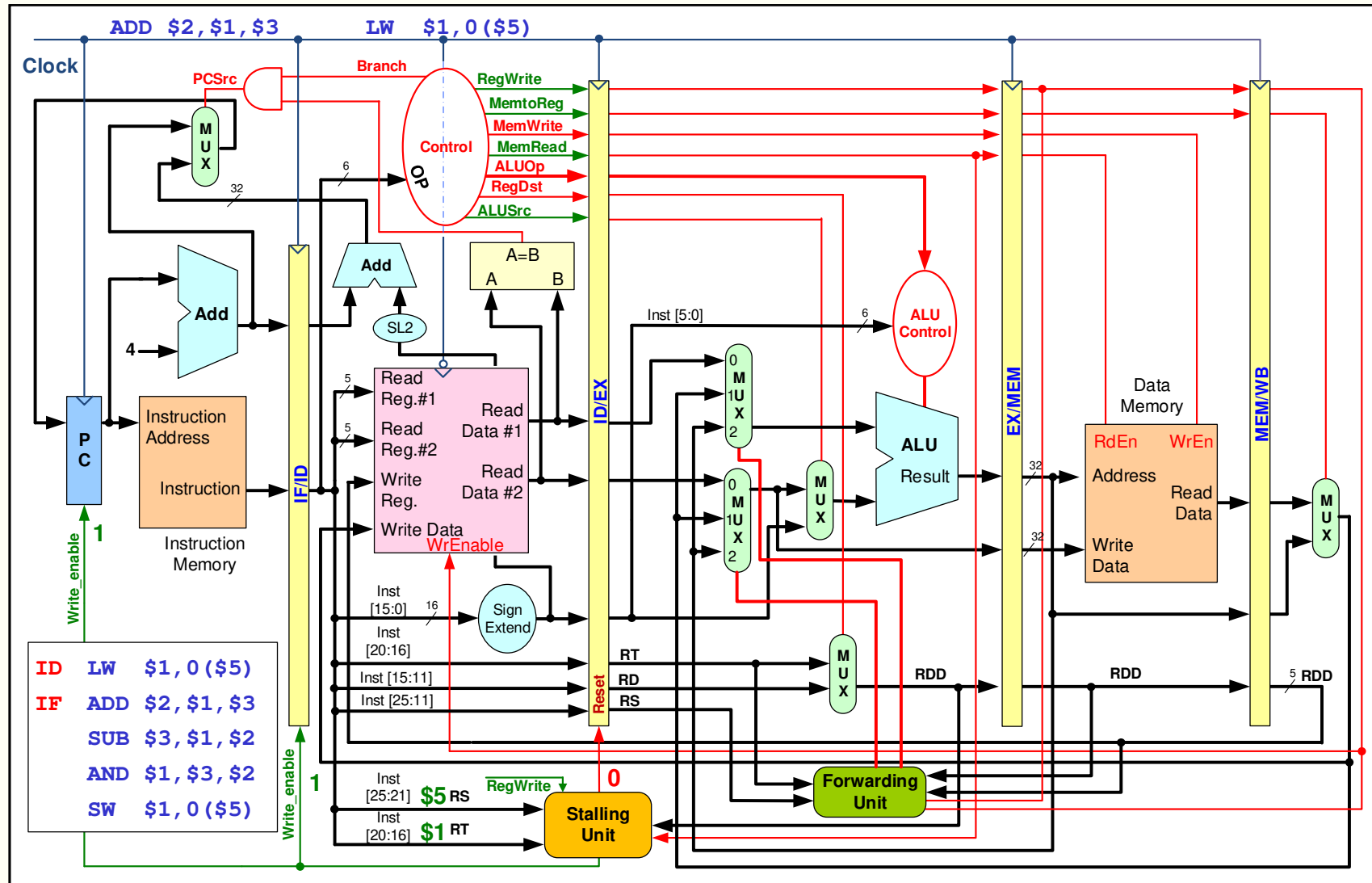
Datapath pipelining completo (apenas com forwarding para EX)



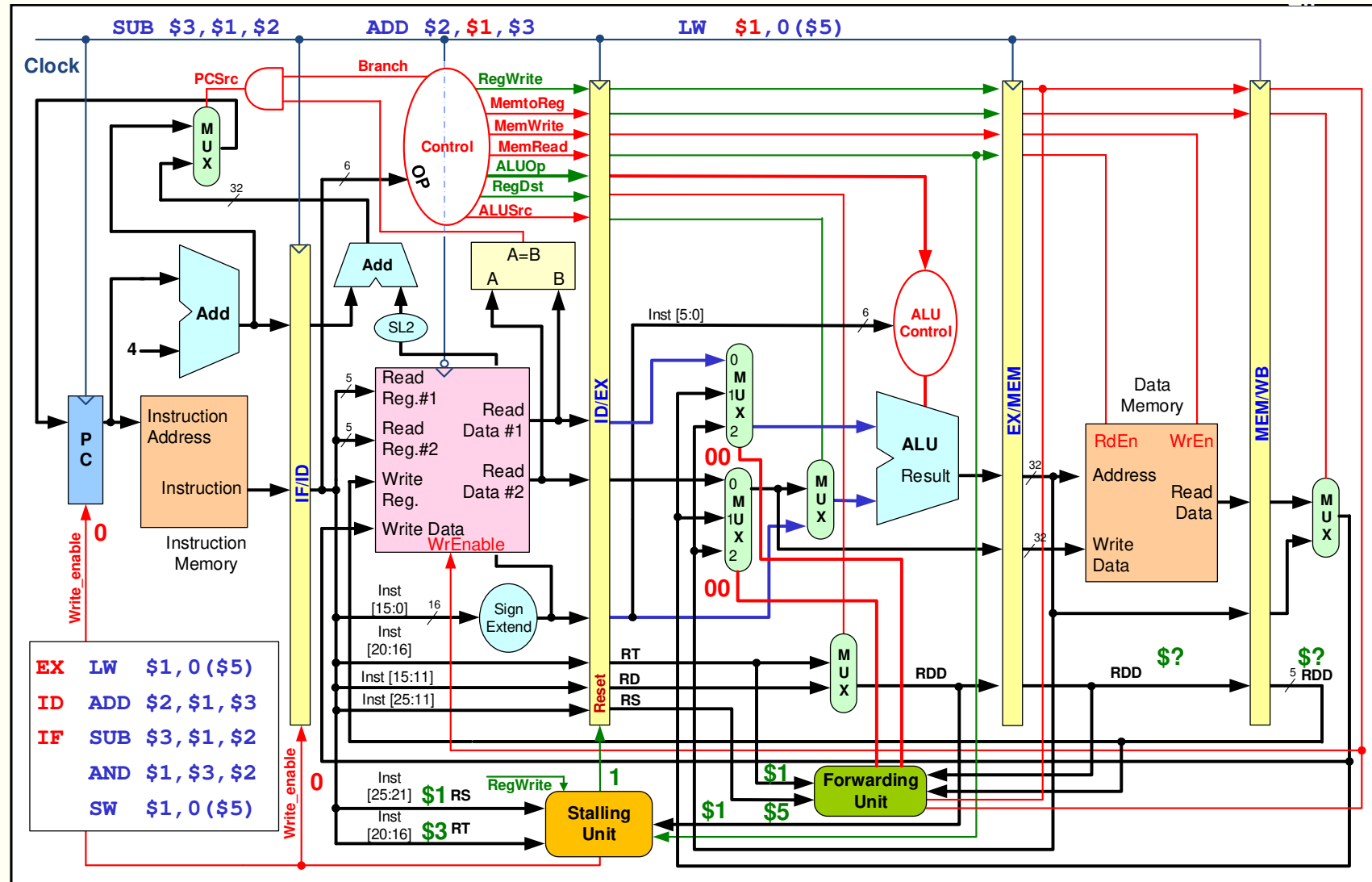
Datapath pipelining completo – exemplo de execução (1)



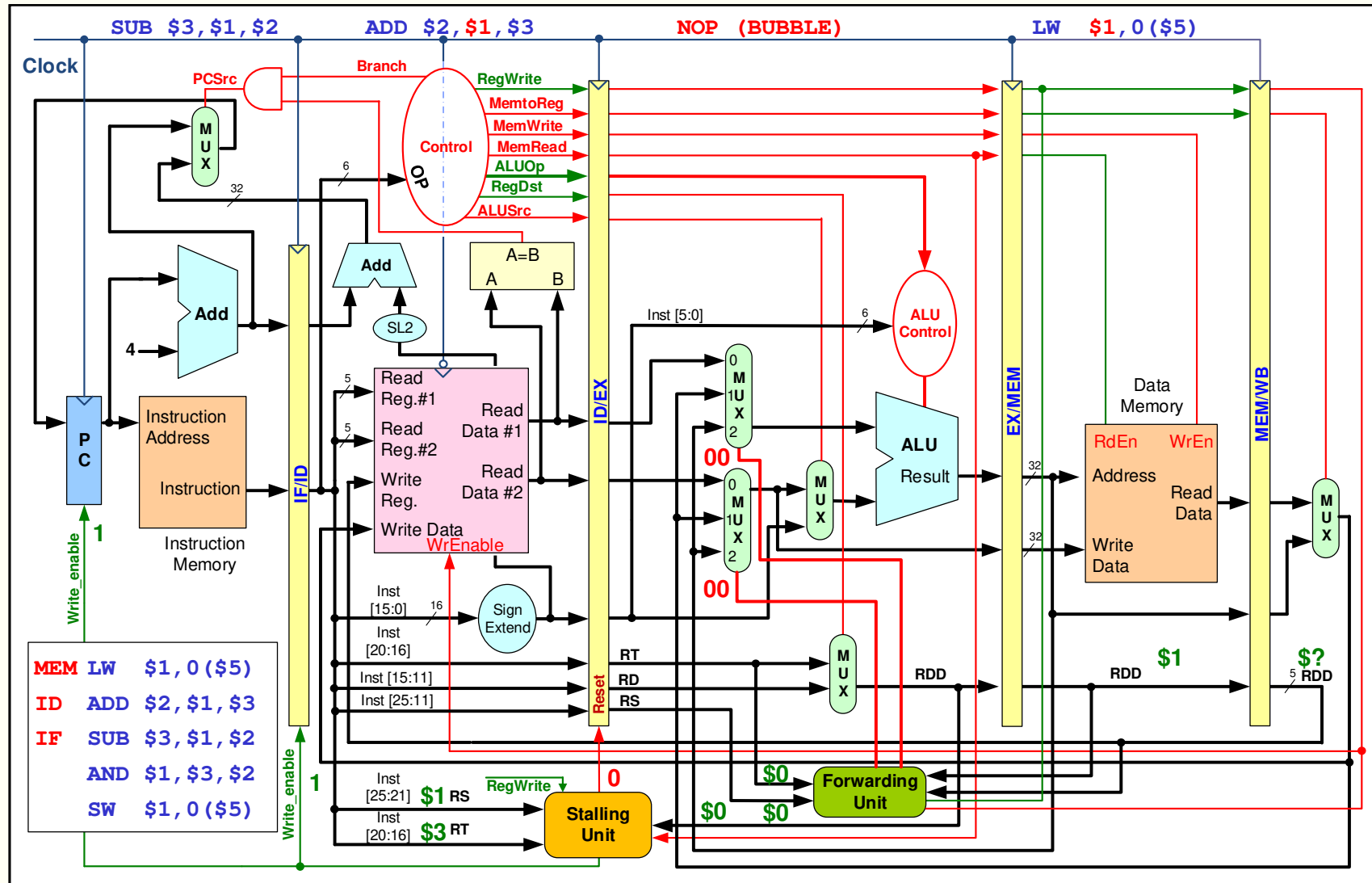
Exemplo de execução (2) (Normal Flow)



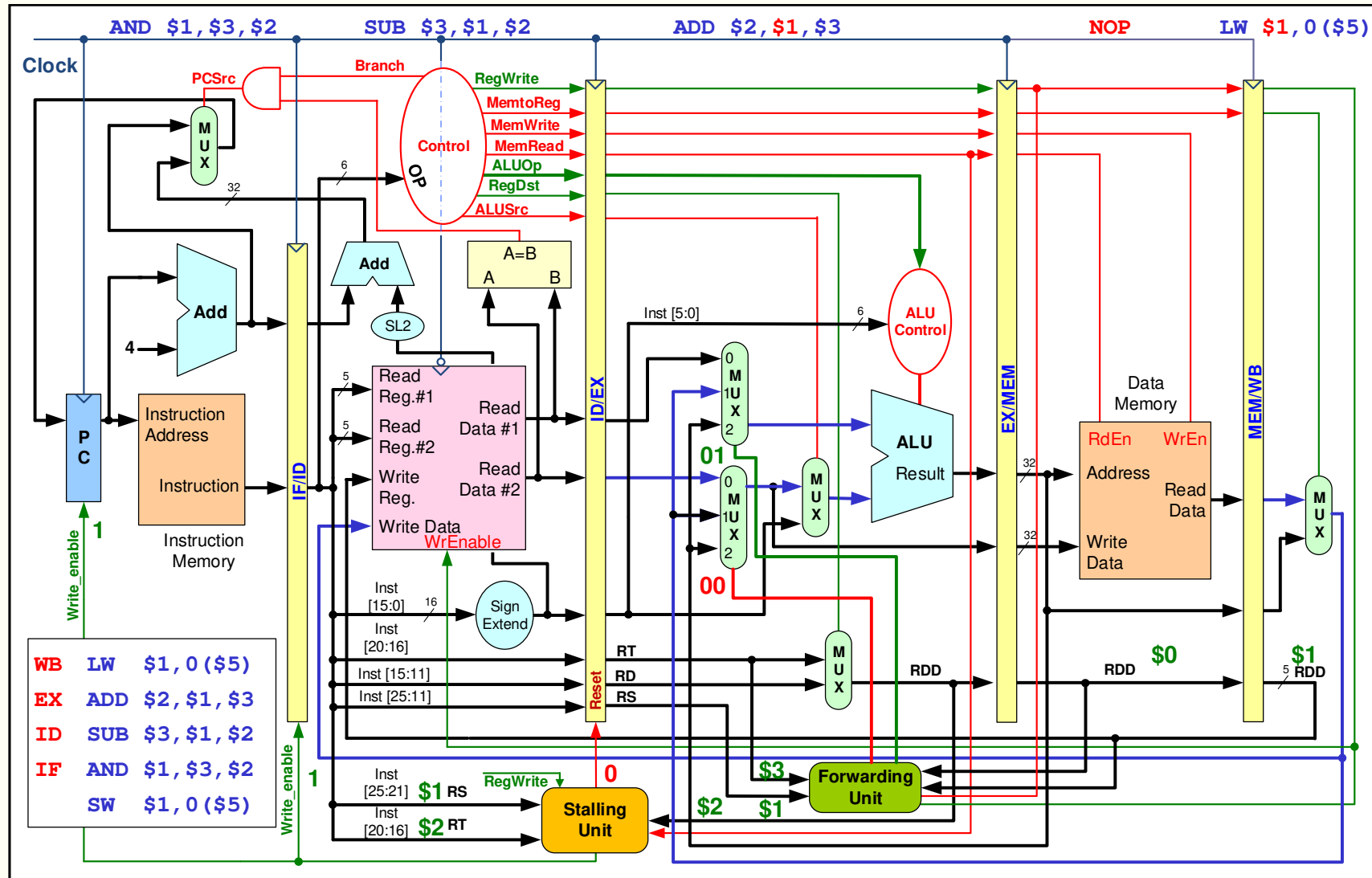
Exemplo de execução (3) (Normal Flow)



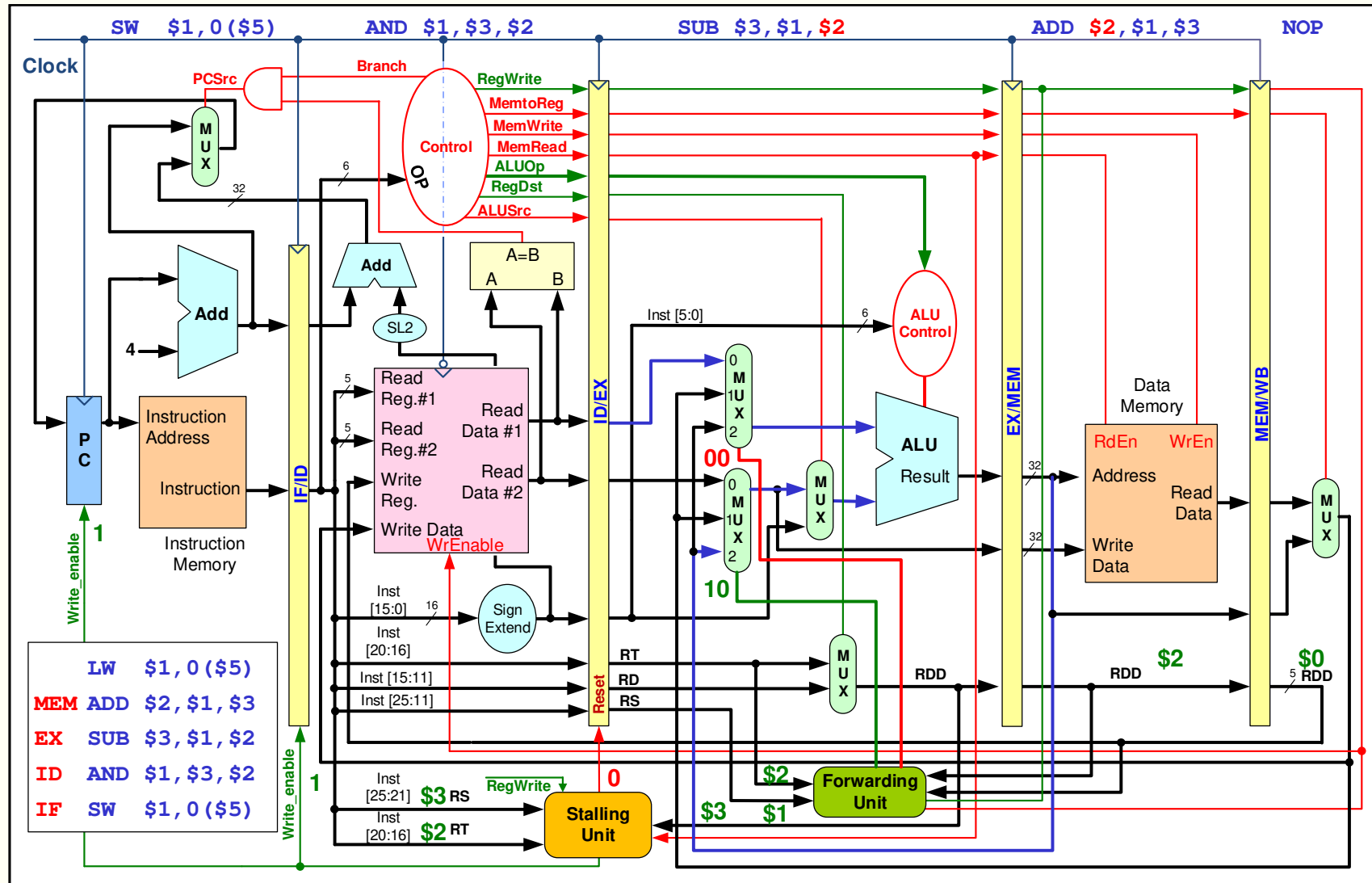
Exemplo de execução (4) (STALL)



Exemplo de execução (5) (Fwd: MEM/WB > EX, rs)



Exemplo de execução (6) (Fwd: EX/MEM > EX, rt)



Unidade de controlo de *stalling* (v2)

- Para além da sequência descrita anteriormente, há outras situações que obrigam a *stall* do *pipeline*. Exemplos (supondo que a arquitetura apenas implementa *forwarding* para **EX**):

lw	\$1, 0 (\$5)	#
sw	\$1, 4 (\$4)	# Stall 1T, FW MEM/WB > EX (RT)

lw	\$1, 0 (\$3)	#
sw	\$4, 8 (\$1)	# Stall 1T, FW MEM/WB > EX (RS)

lw	\$1, 0 (\$6)	#
addi	\$4, \$1, 0x12	# Stall 1T, FW MEM/WB > EX (RS)

lw	\$1, 0 (\$3)	#
lw	\$4, 8 (\$1)	# Stall 1T, FW MEM/WB > EX (RS)

Unidade de controlo de *stalling* – VHDL (v2)

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;
entity StallingUnit is
    port ( RS          : in std_logic_vector(4 downto 0);
          RT          : in std_logic_vector(4 downto 0);
          MemWrite     : in std_logic;
          Branch       : in std_logic;
          Jump         : in std_logic;
          AluOp        : in std_logic_vector(1 downto 0);
          IdEx_RDD      : in std_logic_vector(4 downto 0);
          IdEx_MemRead  : in std_logic;
          Reset_IdEx    : out std_logic;
          Enable_PC     : out std_logic;
          Enable_IfId   : out std_logic);
end StallingUnit;
```

- Nesta versão da unidade de controlo de *stalling* é gerada uma *bubble* em todos os casos de dependência entre um LW e qualquer outra instrução à exceção de BEQ.

Unidade de controlo de *stalling* – VHDL (v2)

```
architecture Behavioral of StallingUnit is
begin
  process(all)
  begin
    Enable_PC <= '1'; Enable_IfId <= '1'; Reset_IdEx <= '0';
    if(Branch = '0' and Jump = '0') then
      if(IdEx_MemRead = '1' and IdEx_RDD /= "00000") then
        if(RS = IdEx_RDD or -- R-type/lw/sw/addi/slti in ID (rs)
           (RT = IdEx_RDD and AluOp = "10") or --R-type in ID (rt)
           (RT = IdEx_RDD and MemWrite='1')) then --sw in ID (rt)
          Enable_PC    <= '0';  -- Stall PC
          Enable_IfId  <= '0';  -- Stall IF/ID
          Reset_IdEx   <= '1';  -- Bubble in ID/EX
        end if;
      end if;
    end if;
  end process;
end Behavioral;
```

Unidade de controlo de *stalling* (v3)

- Mesmo supondo que a arquitetura implementa *forwarding* para **ID** (**EX/MEM** > **ID**) persistem situações em que há necessidade de fazer *stall* ao *pipeline*.
- Exemplos:

add	\$1	, \$2, \$3	#
beq	\$1	, \$5, lab	# Stall 1T, FW EX/MEM > ID (RS)

addi	\$1	, \$3, 0x25	#
beq	\$5,	\$1 , lab	# Stall 1T, FW EX/MEM > ID (RT)

lw	\$1	, 0 (\$5)	#
beq	\$1	, \$2, lab	# Stall 2T

Unidade de controlo de *stalling* – VHDL (v3)

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;

entity StallingUnit is
  port ( RS          : in  std_logic_vector(4 downto 0);
        RT          : in  std_logic_vector(4 downto 0);
        MemWrite     : in  std_logic;
        AluOp        : in  std_logic_vector(1 downto 0);
        Branch       : in  std_logic;
        Jump         : in  std_logic;
        IdEx_RDD      : in  std_logic_vector(4 downto 0);
        IdEx_MemRead  : in  std_logic;
        IdEx_RegWrite : in  std_logic;
        ExMem_RDD     : in  std_logic_vector(4 downto 0);
        ExMem_MemRead : in  std_logic;
        Reset_IdEx    : out std_logic;
        Enable_PC     : out std_logic;
        Enable_IfId   : out std_logic);
end StallingUnit;
```

Unidade de controlo de *stalling* – VHDL (v3)

```
architecture Behavioral of StallingUnit is
begin
  process(all)
  begin
    Enable_PC <= '1'; Enable_IfId <= '1'; Reset_IdEx <= '0';
    if(branch = '1') then -- Branch instruction in ID
      if(IdEx_RegWrite = '1' and IdEx_RDD /= "00000") then
        if(RS = IdEx_RDD or RT = IdEx_RDD) then
          -- Stall
          Enable_PC <= '0'; Enable_IfId <= '0'; Reset_IdEx <= '1';
        end if;
      end if;
      if(ExMem_MemRead = '1' and ExMem_RDD /= "00000") then
        if(RS = ExMem_RDD or RT = ExMem_RDD) then
          -- Stall
          Enable_PC <= '0'; Enable_IfId <= '0'; Reset_IdEx <= '1';
        end if;
      end if;
    elsif(jump = '0') then -- R-type/lw/sw/addi/slti in ID
      -- see next page
    end if;
  end process;
end;
```


Unidade de controlo de *stalling* – VHDL (v3)

```
elsif(jump = '0') then -- R-type/LW/SW/ADDI/SLTI in ID
    if(IdEx_MemRead = '1' and IdEx_RDD /= "00000") then
        if(RS = IdEx_RDD or (RT = IdEx_RDD and AluOp = "10")) then
            -- Stall
            Enable_PC <= '0'; Enable_IfId <= '0'; Reset_IdEx <= '1';
        end if;
        if(RT = IdEx_RDD and MemWrite = '1') then
            -- Stall
            Enable_PC <= '0'; Enable_IfId <= '0'; Reset_IdEx <= '1';
        end if;
    end if;
end if;
end process;
end Behavioral;
```

Unidade de controlo de *stalling* completa (para o conjunto de instruções considerado), considerando que a arquitetura implementa *forwarding* para ID e para EX (e não para MEM)

Forwarding de **MEM/WB** para **MEM**

- Nos slides anteriores considerou-se que uma dependência originada por uma sequência do tipo:

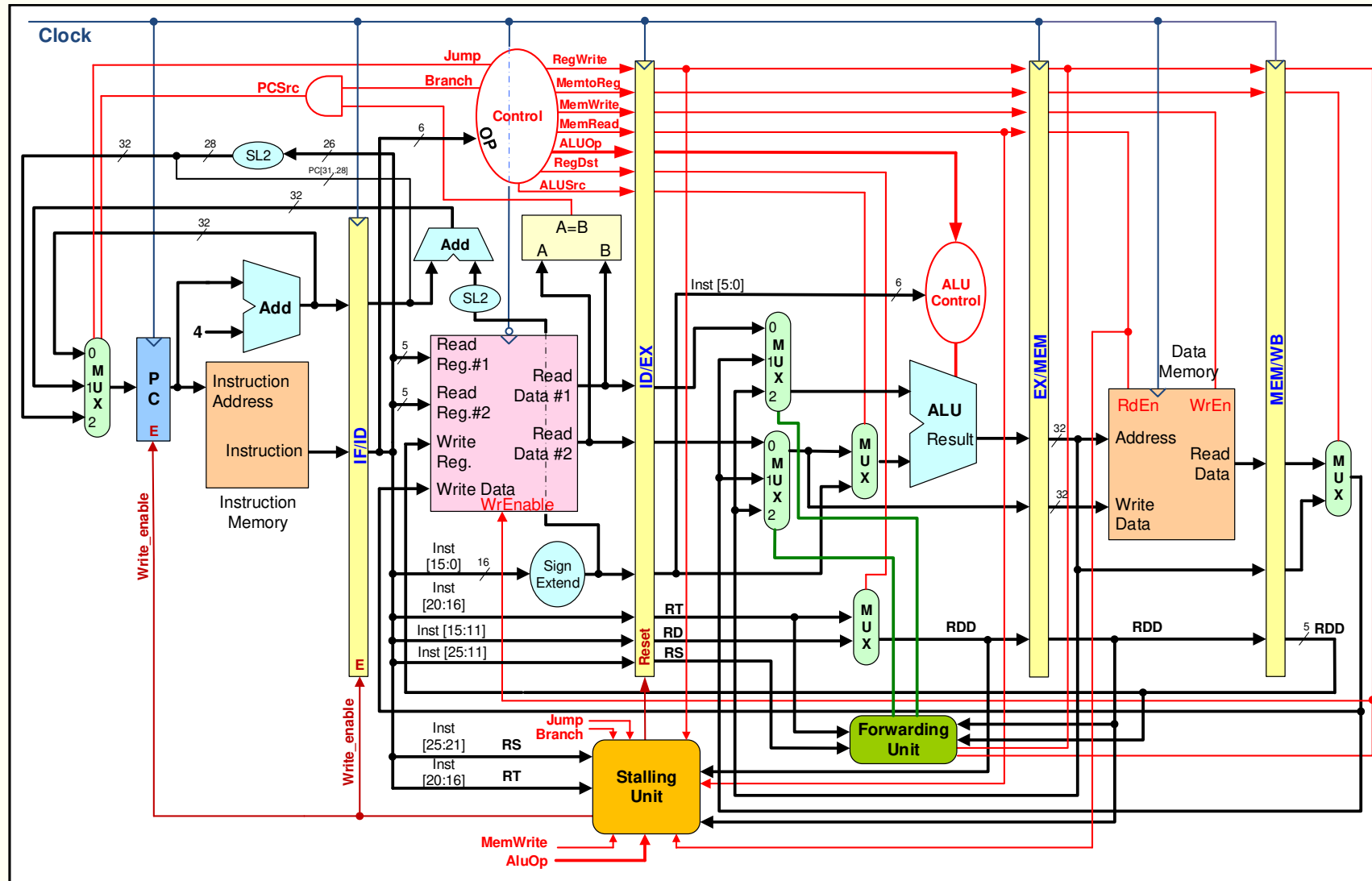
```
lw      $1, 0($5) #
```

```
sw      $1, 4($4) # Stall 1T, FW MEM/WB > EX (RT)
```

é resolvida com *stall* durante 1 ciclo de relógio seguido de *forwarding* de **MEM/WB** para **EX**.

- Será mesmo necessário fazer o *stall* do pipeline?
- A instrução **SW** só necessita do valor de **\$1** no estágio **MEM** (**\$4** é necessário em **EX**), situação em que a instrução **LW** já se encontra em **WB**
- Esta situação particular pode então ser resolvida com *forwarding* de **MEM/WB** para **MEM**, evitando-se o *stall* do pipeline

Datapath pipelining completo, com Jump



Exercício 2a

- Para o trecho de código seguinte identifique todas as situações de *hazard* de dados e de controlo que ocorrem na execução num *pipeline* de 5 fases, com *branches* resolvidos em ID:

```
main: lw      $1, 0($0)    #
      add     $4, $0, $0   #
      lw      $2, 4($0)    #
loop: lw      $3, 0($1)    #
      add     $4, $4, $3   # hazard de dados ($3)
      sw      $4, 36($1)  # hazard de dados ($4)
      addiu   $1, $1, 4    #
      sltu    $5, $1, $2   # hazard de dados ($1)
      bne     $5, $0, loop # haz. dados ($5) / haz. controlo
      sw      $4, 8($0)    #
      lw      $1, 12($0)   #
```

Exercício 2b

- Apresente o modo de resolução das situações de *hazard* de dados, admitindo que o **pipeline não implementa forwarding**:

```
main: lw      $1, 0($0)    #
      add     $4, $0, $0   #
      lw      $2, 4($0)    #
loop: lw      $3, 0($1)    #
      add     $4, $4, $3   # Stall 2T
      sw      $4, 36($1)  # Stall 2T
      addiu   $1, $1, 4    #
      sltu    $5, $1, $2   # Stall 2T
      bne     $5, $0, loop # Stall 2T
      sw      $4, 8($0)    #
      lw      $1, 12($0)   #
```

Exercício 2c

- Calcule o número de ciclos de relógio que o programa anterior demora a executar num *pipeline* de 5 fases, **sem forwarding, com branches resolvidos em ID e delayed branch**, desde o IF da 1ª instrução até à conclusão da última instrução

```
main: lw      $1, 0($0)    # $1=0x10
      add     $4, $0, $0   # $4=0
      lw      $2, 4($0)    # $2=0x20
loop: lw      $3, 0($1)    #
      add     $4, $4, $3   # Stall 2T
      sw      $4, 36($1)   # Stall 2T
      addiu   $1, $1, 4    #
      sltu    $5, $1, $2   # Stall 2T
      bne     $5, $0, loop # Stall 2T
      sw      $4, 8($0)    #
      lw      $1, 12($0)   #
```

Memória de dados

Addr	Value
0x00000000	0x10
0x00000004	0x20

- O ciclo é executado 4 vezes: $\$1 \in [0x10, 0x20[$
- Nr de instruções executadas no ciclo: $4 * 7 = 28$
- Nr de instruções executadas fora do ciclo: $3 + 1 = 4$
- Nr de *cycle stalls* = $4 * 8 = 32$

$$\begin{aligned}\text{Nr_cycles} &= F + (\text{Nr_instructions} - 1) + \text{Nr_Cycle_Stalls} \\ &= 5 + (28 + 4 - 1) + 32 = 68 \text{ T}\end{aligned}$$

Exercício 2d

- Apresente o modo de resolução das situações de *hazard* de dados, admitindo que o **pipeline implementa forwarding para EX e para ID**:

```
main: lw      $1, 0($0)    #
      add     $4, $0, $0   #
      lw      $2, 4($0)    #
loop: lw      $3, 0($1)    #
      add     $4, $4, $3   # Stall 1T, FW MEM/WB > EX (RT)
      sw      $4, 36($1)  # FW EX/MEM > EX (RT)
      addiu   $1, $1, 4    #
      sltu    $5, $1, $2   # FW EX/MEM > EX (RS)
      bne     $5, $0, loop # Stall 1T, FW EX/MEM > ID (RS)
      sw      $4, 8($0)    #
      lw      $1, 12($0)   #
```

Exercício 2e

- Calcule o número de ciclos de relógio que o programa anterior demora a executar num *pipeline* de 5 fases, **com forwarding para EX e para ID, com branches resolvidos em ID e delayed branch**, desde o IF da 1ª instrução até à conclusão da última instrução

```
main: lw      $1, 0($0)    #
      add     $4, $0, $0   #
      lw      $2, 4($0)    #
loop: lw      $3, 0($1)    #
      add     $4, $4, $3   # Stall 1T, FW MEM/WB > EX (RT)
      sw      $4, 36($1)  # FW EX/MEM > EX (RT)
      addiu   $1, $1, 4    #
      sltu    $5, $1, $2   # FW EX/MEM > EX (RS)
      bne     $5, $0, loop # Stall 1T, FW EX/MEM > ID (RS)
      sw      $4, 8($0)    #
      lw      $1, 12($0)   #
```

$$\begin{aligned}\text{Nr_cycles} &= F + (\text{Nr_instructions} - 1) + \text{Nr_Cycle_Stalls} \\ &= 5 + (28 + 4 - 1) + 8 = 44 \text{ T} \quad (\text{nr of cycle stalls} = 4 * 2 = 8\text{T})\end{aligned}$$