计算机系统结构实验报告

空 空 空 で で で で で で で	班级	计科1班	实验日期	20244.2	实验成绩		
实验 3 指令调度和分支延迟	姓	李梓涵	学号	34520212201574			
实 加深对循环级并行性、指令调度技术、循环展开技术以及寄存器换名技术的理解; 熟悉用指令调度技术来解决流水线中的数据相关的方法; 了解指令调度、循环展开等技术对 CPU 性能的改进。 1. 用指令调度技术解决流水线中的结构冲突与数据冲突 1.1 执行载入的程序 调度前关闭定向功能,执行结果如图,周期总数为 33, RAW16 次	验 名	实验 3 指令调度和分支延迟					
求 1. 用指令调度技术解决流水线中的结构冲突与数据冲突 1.1 执行载入的程序 调度前关闭定向功能,执行结果如图,周期总数为 33, RAW16 次 这	实验目的、	理解; 熟悉用指令调度技术来解决流水线中的数据相关的方法;					
实		1. 用指令调度技术解决流水线中的结构冲突与数据冲突					
结构值45.0 上国地产业65天公尺。08	验内容、步骤及结	调度前关闭定向功能,执行结果如图,周期总数为 33, RAW16 次 汇总: 执行周期总数: 33 ID段执行了15条指令 硬件配置: 内存容量: 4096 B 加法器个数: 1					

```
ADDIU
       $r1,$r0,A
LW
       $r2,0($r1)
ADD
       $r4,$r0,$r2
SW
       $r4,0($r1)
       $r6,4($r1)
LW
       $r8,$r6,$r1
ADD
       $r12,$r10,$r1
MUL
ADD
       $r16,$r12,$r1
ADD
       $r18,$r16,$r1
SW
       $r18,16($r1)
LW
       $r20,8($r1)
       $r22,$r20,$r14
MUL
       $r24,$r26,$r14
MUL
TEQ $r0,$r0
```

1.2 执行采用指令调度技术对程序进行指令调度,消除冲突后的程序执行总周期数降为了 21 次,且 RAW 停顿为 4 个

汇总:

执行周期总数: 21 ID段执行了15条指令

硬件配置:

定向机制: 不采用

停顿(周期数):

RAW停顿: 4 占周期总数的百分比: 19.04762%

其中:

load停顿: 1 占所有RAW停顿的百分比: 25% 浮点停顿: 0 占所有RAW停顿的百分比: 0%

 WAW/停顿: 0
 占周期总数的百分比: 0%

 结构停顿: 0
 占周期总数的百分比: 0%

 控制停顿: 0
 占周期总数的百分比: 0%

修改后的代码如下:

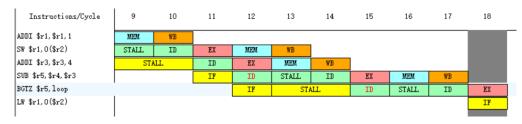
.text main: ADDIU \$r1,\$r0,A MUL \$r24,\$r26,\$r14 LW \$r2,0(\$r1) LW \$r20,8(\$r1) ADD \$r4,\$r0,\$r2 MUL \$r12,\$r10,\$r1 LW \$r6,4(\$r1) #3 MUL \$r22,\$r20,\$r14 \$r16,\$r12,\$r1 ADD SW \$r4,0(\$r1) ADD \$r18,\$r16,\$r1 ADD \$r8,\$r6,\$r1 \$r18,16(\$r1) SW TEQ \$r0,\$r0 .data Α: .word 4,6,8

1.3 性能比较

加速比为 S=33/21=1.57

- 2. 用延迟分支减少分支指令对性能的影响
 - 2.1 执行 branch.s 并记录发生分支延迟的时刻

???如图所示,在13到17周期均为分支延迟



2.2 记录总周期时钟数

如图总的周期始终数是38

汇总:

执行周期总数:38 ID段执行了18条指令

硬件配置:

内存容里: 4096 B

定向机制: 不采用

停顿(周期数):

RAW停顿: 16 占周期总数的百分比: 42.10526%

其中:

load停顿: 4 占所有RAW停顿的百分比: 25% 浮点停顿: 0 占所有RAW停顿的百分比: 0%

WAW停顿: 0 占周期总数的百分比: 0% 结构停顿: 0 占周期总数的百分比: 0%

控制停顿: 2 占周期总数的百分比: 5.263158%

代码如下:

```
delayed-branch.s
    .text
   main:
   ADDI $r2,$r0,1024
   ADD
          $r3,$r0,$r0
   ADDI $r4,$r0,8
   loop:
   ADDI
         $r3,$r3,4
   ADDI $r1,$r1,1
   SUB
          $r5,$r4,$r3
   SW
         $r1,0($r2)
   BGTZ $r5,loop
         $r1,0($r2)
   LW
   ADD
          $r7,$r0,$r6
          $r0,$r0
   TEQ
```

2.3 打开分支延迟功能,执行 delayed-branch.s 程序 经过增加分支延迟槽和应用指令角度技术后,周期总数降为 26

汇总:

执行周期总数:26 ID段执行了20条指令

硬件配置:

内存容里: 4096 B

定向机制: 不采用

停顿(周期数):

RAW停顿: 4 占周期总数的百分比: 15.38461%

其中:

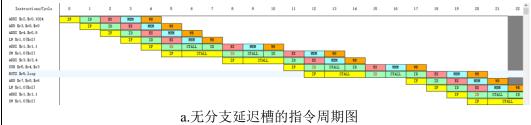
 10ad停顿: 2
 占所有RAW停顿的百分比: 50%

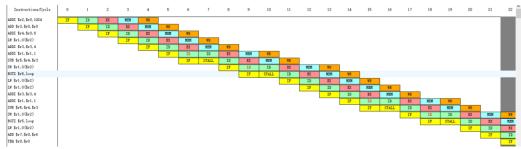
 浮点停顿: 0
 占所有RAW停顿的百分比: 0%

WAW停顿: 0占周期总数的百分比: 0%结构停顿: 0占周期总数的百分比: 0%控制停顿: 0占周期总数的百分比: 0%

2.4 比较时钟周期图

由下面两图对比可知,分支延迟槽减少了分支指令执行时的等待时间和分支之 后指令的等待时间。





b.增加分支延迟槽后的时钟周期图

2.5 性能比较

加速比: S = 38 / 26 = 1.46

当延迟槽中的指令是有用的指令时,延迟槽能较少延迟等待,提高 CPU 性能。

3. 补充实验 1

代码如下:

1 .text
2 main:
3 ADDI \$r2, \$r0, 1024
4 ADDI \$r3, \$r0, 16
5 loop:
6 L.D \$f1, 0(\$r2)
7 ADD.D \$f1,\$f1,\$f1
8 S.D \$f1, 0(\$r2)
9 ADDI \$r2, \$r2, 4
10 ADDI \$r3, \$r3, -1
11 BGTZ \$r3, loop
12 ADD \$r7, \$r0, \$r6
13 TEQ \$r0, \$r0

其中 9 10 行的 ADDI 指令由于均操作存储器,产生结构冲突; 10 11 行的两条指令一个要写入寄存器 r3,另一个要读寄存器 r3,产生数据冲突; 67 行均操作寄存器 f1,产生数据冲突。

汇总:

执行周期总数: 134 ID段执行了84条指令

硬件配置:

内存容**量: 4**096 B

定向机制: 不采用

停顿(周期数):

RAW停顿: 32 占周期总数的百分比: 23.8806%

其中:

load停顿: 0 占所有RAW停顿的百分比: 0% 浮点停顿: 0 占所有RAW停顿的百分比: 0%

WAW停顿: 0 占周期总数的百分比: 0%

结构停顿: 16 占周期总数的百分比: 11.9403%

控制停顿: 0 占周期总数的百分比: 0%

白RG信転・1 上国相単新的古分比・0.7469686%

4. 补充实验 2

对之前的代码进行循环展开、分支延迟、寄存器换名和指令调度后,得到的代码如下:

```
3.2.s
         .text
         main:
        ADDI $r2, $r0, 1024
        ADDI $r3, $r0, 16
        loop:
        ADDI $r3, $r3, -4
         L.D $f1, 0($r2)
         L.D $f10, 4($r2) # 寄存器换名 指令调度 循环展开
         ADD.D $f1,$f1,$f1
        ADD.D $f10,$f10,$f10
         L.D $f11, 8($r2)
         L.D $f12, 12($r2)
        S.D $f1, 0($r2)
         S.D $f10, 4($r2)
        ADD.D $f11,$f11,$f11
        ADD.D $f12,$f12,$f12
        S.D $f11, 8($r2)
        S.D $f12, 12($r2)
         BGTZ $r3, loop
        ADDI $r2, $r2, 16
        ADD $r7, $r0, $r6
        TEQ $r0, $r0
执行总周期数:
```

汇总:

执行周期总数: 49 ID段执行了33条指令

硬件配置:

内存容里: 4096 B

定向机制: 不采用

停顿(周期数):

RAW停顿: 2 占周期总数的百分比: 4.081633%

其中:

 load停顿: 0
 占所有RAW停顿的百分比: 0%

 浮点停顿: 0
 占所有RAW停顿的百分比: 0%

WAW停顿: 0 占周期总数的百分比: 0%

结构停顿: 12 占周期总数的百分比: 24.4898%

控制停顿: 0 占周期总数的百分比: 0%

性能比较: S = 134 / 49 = 2.73

5. 当定向技术打开和关闭时结果是否有差异 有差异,如图时开启定向时的执行效果,可以看出,总周期减少了 2, RAW 停顿也减少了。

汇总:

执行周期总数: 47 ID段执行了33条指令

硬件配置:

内存容量: 4096 B

定向机制: 采用

停顿(周期数):

RAW停顿: 0 占周期总数的百分比: 0%

其中:

load停顿: 0 占所有RAW停顿的百分比: 0% 浮点停顿: 0 占所有RAW停顿的百分比: 0%

WAW停顿: 0 占周期总数的百分比: 0%

结构停顿: 12 占周期总数的百分比: 25.53192%

控制停顿: 0 占周期总数的百分比: 0% 白略停極・1 占周期总数的百分比・2 12766%

6. Stall 是否越少越好

是的, Stall 越少, 停顿越少, 执行速度越快, 但是必要的 Stall 不能减少, 且 stall 降低到一定数量后再降低的效果不明显。