

## Principali Innovazioni nei Computer (1)

- Il concetto di famiglia
  - IBM System/360, anno 1964
  - DEC PDP-8
  - Separa l'architettura dall'implementazione
- Unità di Controllo Microprogrammata
  - Idea iniziale di Wilkes, anno 1951
  - Introdotta nell' IBM System/360, anno 1964
- Memoria Cache
  - IBM System/360 model 85, anno 1969



## Principali Innovazioni nei Computer (2)

- RAM a Semiconduttori
  - anno 1970
- Microprocessori
  - Intel 4004, anno 1971
- Pipeline
  - già vista a lezione
- Processori Multipli



# Architetture RISC

Reduced Instruction Set Computer

John L. Hennessy and David A. Patterson  
received the 2017 ACM A.M. Turing Award

for pioneering a systematic, quantitative approach to the design and evaluation of computer architectures with enduring impact on the microprocessor industry.

Hennessy and Patterson created a systematic and quantitative approach to designing faster, lower power, and reduced instruction set computer (RISC) microprocessors. Their approach led to *lasting and repeatable principles* that generations of architects have used for many projects in academia and industry.

Today, 99% of the more than 16 billion microprocessors produced annually are RISC processors, and are found in nearly all smartphones, tablets, and the billions of embedded devices that comprise the Internet of Things (IoT).

## Evoluzione

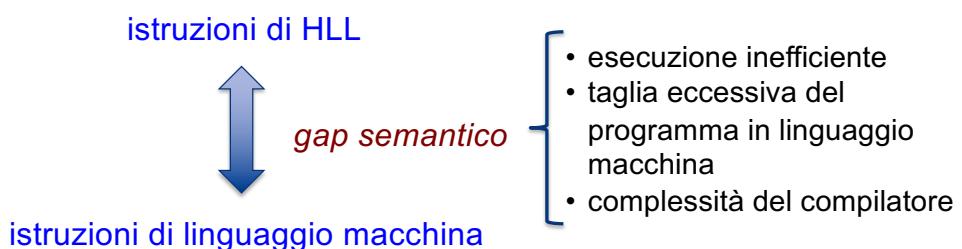
- Co-evoluzione tra hardware e linguaggi di programmazione



# Evoluzione

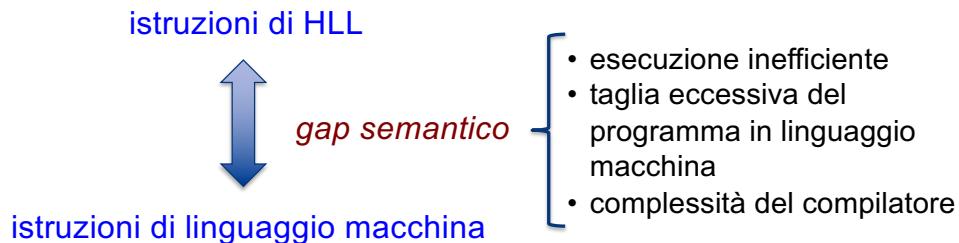
- **High-level languages**

- permettono di esprimere l'algoritmo risolutivo in modo più conciso: **cosa**
- lasciano al compilatore il compito di gestire i dettagli: **come**
- supportano costrutti di programmazione strutturata: paradigmi *imperativo, funzionale, logico, object-oriented*



- **Risposta dei progettisti hardware:**

- set di istruzioni più ampio
  - svariati modi di indirizzamento
  - implementazione hardware di costrutti di linguaggi ad alto livello (es. CASE (switch) su architettura VAX)
- 
- ✓ si semplifica il lavoro del compilatore
  - ✓ migliora l'efficienza dell'esecuzione (sequenze di operazioni complesse implementate tramite microcodice)
  - ✓ si supportano linguaggi HL più complessi



## Alternativa:

- individuare le caratteristiche e i **pattern di esecuzione** delle istruzioni macchina generate dai programmi in HLL
- per **semplificare** l'architettura sottostante ad HLL, non complicarla

## Semplificare, cosa?

- operazioni eseguite
  - semplificare le *funzionalità del processore* e la sua *interazione con la memoria*
- operandi
  - tipo e frequenza d'uso degli operandi determinano *l'organizzazione della memoria* e i *modi di indirizzamento*
- flusso dell'esecuzione
  - organizzazione della *pipeline* e del controllo
- fare un' **analisi** delle istruzioni macchina generate dai programmi scritti in HLL
- misure **dinamiche**: raccolte eseguendo il programma e contando il *numero di occorrenze* di una certa proprietà o di una certa caratteristica. (le misure **statiche** si basano solo sul programma sorgente, che non dice quante volte è eseguita un'istruzione)

**come?**

# Operazioni

- in HLL predominanza di istruzioni di **assegnamento**
  - quindi il **trasferimento dei dati** deve essere efficiente
- in HLL molte istruzioni **condizionali** (IF, LOOP)
  - quindi il controllo delle **dipendenze dai salti** deve essere efficiente
- oltre a **frequenza** di istruzioni, quali istruzioni richiedono più **tempo di esecuzione**?
  - quali istruzioni del HLL **causano l'esecuzione della maggior parte delle istruzioni macchina**, e in quanto tempo?

## Frequenza relativa di istruzioni ad alto livello

[PATT82a]

	Occorrenza Dinamica	
	Pascal	C
ASSIGN	<b>45%</b>	<b>38%</b>
LOOP	5%	3%
CALL	15%	12%
IF	<b>29%</b>	<b>43%</b>
GOTO	—	3%
OTHER	6%	1%

## Frequenza relativa di istruzioni ad alto livello

[PATT82a]

	Occorrenza Dinamica		Occorrenza ponderata sulle istruzioni	
	Pascal	C	Pascal	C
ASSIGN	45%	38%	13%	13%
LOOP	5%	3%	<b>42%</b>	<b>32%</b>
CALL	15%	12%	<b>31%</b>	<b>33%</b>
IF	29%	43%	11%	21%
GOTO	—	3%	—	—
OTHER	6%	1%	3%	1%

moltiplicato per il numero di istruzioni macchina prodotte dal compilatore (normalizzato)

## Frequenza relativa di istruzioni ad alto livello

[PATT82a]

	Occorrenza Dinamica		Occorrenza ponderata sulle istruzioni		Occorrenza ponderata sugli accessi a memoria	
	Pascal	C	Pascal	C	Pascal	C
ASSIGN	45%	38%	13%	13%	14%	15%
LOOP	5%	3%	42%	32%	33%	26%
CALL	15%	12%	31%	33%	<b>44%</b>	<b>45%</b>
IF	29%	43%	11%	21%	7%	13%
GOTO	—	3%	—	—	—	—
OTHER	6%	1%	3%	1%	2%	1%

## Frequenza relativa di istruzioni ad alto livello

[PATT82a]

### dipende da

- quale linguaggio HL
- quale tipo di applicazione
- quale architettura sottostante
- resta rappresentativa delle contemporanee architetture **CISC** (**Complex Instruction Set Computer**)

CALL	15%	12%	31%	33%	<b>44%</b>	<b>45%</b>
IF	29%	43%	11%	21%	7%	13%
GOTO	—	3%	—	—	—	—
OTHER	6%	1%	3%	1%	2%	1%

## Operandi

- Principalmente variabili **scalari locali**
- L'ottimizzazione si deve concentrare **sull'accesso alle variabili locali scalari**

	Pascal	C	Media
Costanti Intere	16%	23%	20%
Variabili scalari	58%	53%	<b>55%</b>
Array/Struttur e	26%	24%	25%

# Chiamate di procedura

- sono le istruzioni la cui esecuzione **consuma più tempo**, va quindi trovata un'implementazione efficiente
- due aspetti significativi:
  - il **numero di parametri e variabili** gestite
  - il livello di annidamento (*nesting*)
- misurazioni:
  - meno di 6 parametri, meno di 6 variabili locali
  - la maggior parte degli operandi sono variabili locali
  - poco annidamento di chiamate di procedure

# Implicazioni dell'analisi

Strategia migliore per supportare i linguaggi di alto livello:

- **non** rendere le istruzioni macchina più simili alle istruzioni di HLL
  - **ottimizzare** le performance dei **pattern più usati e più time-consuming**
1. ampio numero di **registri** o loro uso ottimizzato dal compilatore
    - per **ottimizzare gli accessi agli operandi** (abbiamo visto che sono istruzioni molto frequenti, con operandi perlomeno **scaleri e locali**, quindi è utile **ridurre gli accessi alla memoria aumentando gli accessi ai registri**)
  2. progettazione accurata della **pipeline**
    - gestione delle **dipendenze dal controllo** dovute a (frequenti) salti e chiamate di procedure evitando i prefetch errati
  3. set di istruzioni **semplificato (ridotto)** e implementato in maniera efficiente.

**architetture RISC**

# Comparazione fra vari processori

	Complex Instruction Set (CISC) Computer			Reduced Instruction Set (RISC) Computer	
Characteristic	IBM 370/168	VAX 11/780	Intel 80486	SPARC	MIPS R4000
Year developed	1973	1978	1989	1987	1991
Number of instructions	208	303	235	69	94
Instruction size (bytes)	2-6	2-57	1-11	4	4
Addressing modes	4	22	11	1	1
Number of general-purpose registers	16	16	8	40 - 520	32
Control memory size (Kbits)	420	480	246	—	—
Cache size (KBytes)	64	64	8	32	128

## Uso dei registri

- memoria interna a CPU ad accesso molto rapido
- hanno indirizzi più brevi di quelli per l'uso di cache e memoria principale
- bisogna **assicurare** che gli operandi usati siano il più possibile mantenuti nei registri, **minimizzando i trasferimenti memoria-registro**
- **Soluzione hardware:**
  - **aumentare il numero di registri**,
  - così si mantengono più variabili per più tempo
- **Soluzione software:**
  - il **compilatore massimizza l'uso** dei registri
  - le variabili più usate per ogni intervallo di tempo sono allocate nei registri
  - richiede sofisticate tecniche di **analisi dei programmi**

# Uso dei registri

- memorizzare nei registri le **variabili scalari *locali*** (le più frequenti)
- pochi registri per le variabili ***globali***

```
int main() {
    int z;
    z = foo(2,5);
    cout << "The result is" << z;
}

int foo(int x, int y){
    int s = add(x,8);
    int t = add(y,3);
    return s+t;
}

int add(int a, int b){
    int r;
    r = a+b;
    return r;
}
```

che significa locali?

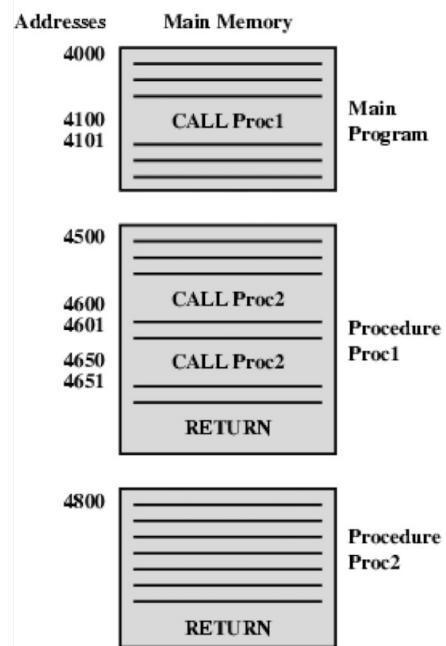
la località **cambia**  
**ad ogni chiamata/rientro da**  
**procedura**  
(scope)

# Uso dei registri

```
int main(){
    int z;
    z = foo(2,5);
    cout << "The result is" << z;
}

int foo(int x, int y){
    int s = add(x,8);
    int t = add(y,3);
    return s+t;
}

int add(int a, int b){
    int r;
    r = a+b;
    return r;
}
```



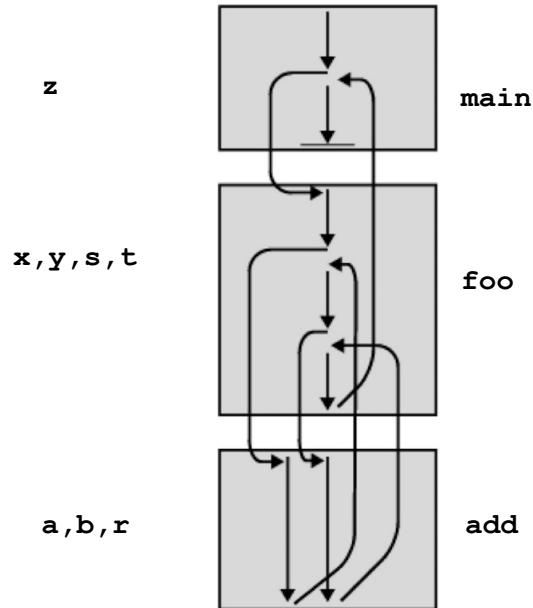
# Uso dei registri

## variabili locali

```
int main(){
    int z;
    z = foo(2,5);
    cout << "The result is" << z;
}

int foo(int x, int y){
    int s = add(x,8);
    int t = add(y,3);
    return s+t;
}

int add(int a, int b){
    int r;
    r = a+b;
    return r;
}
```



# Uso dei registri

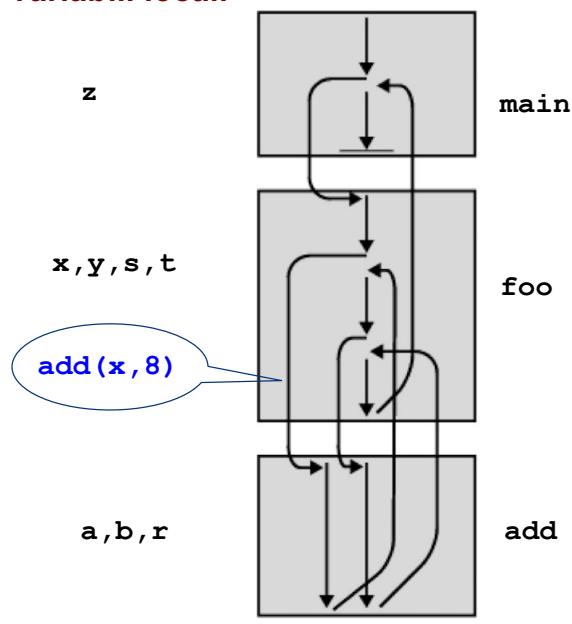
```
int foo(int x, int y){
    int s = add(x,8);
    int t = add(y,3);
    return s+t;
}

int add(int a, int b){
    int r;
    r = a+b;
    return r;
}
```

## variabili locali

- ogni **chiamata** di procedura:
- salva le variabili locali dai registri in memoria
  - può riusare i registri per le nuove variabili locali
  - passa i parametri

- al **termine** della precedura:
- ripristina nei registri (i valori del) le variabili locali del chiamante
  - restituisce il risultato



# Uso dei registri

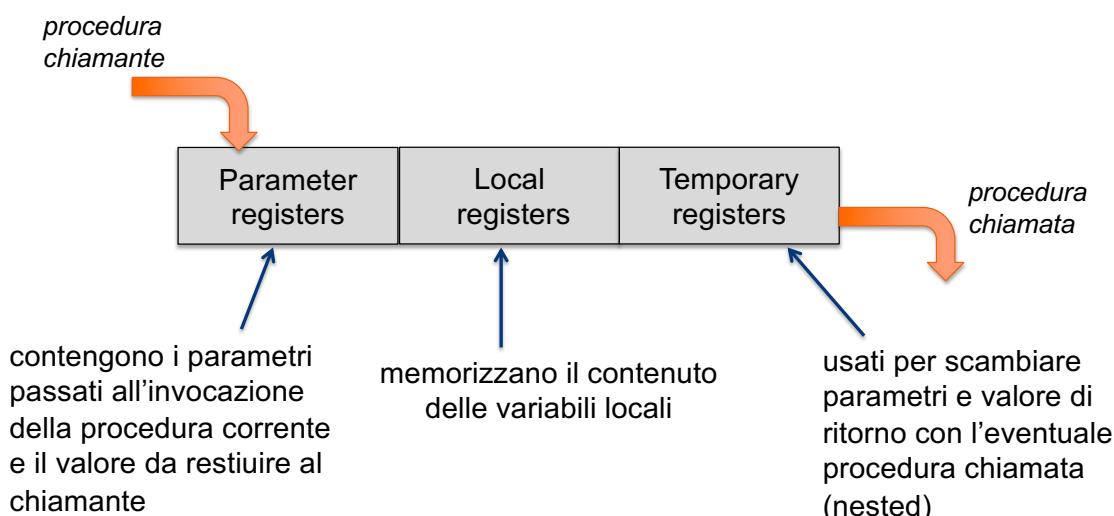
- misurazioni: tipicamente le chiamate di procedura
  - coinvolgono pochi parametri (meno di 6)
  - non presentano grado di annidamento elevato

Idea per usare al meglio i (*tanti*) registri general-purpose:

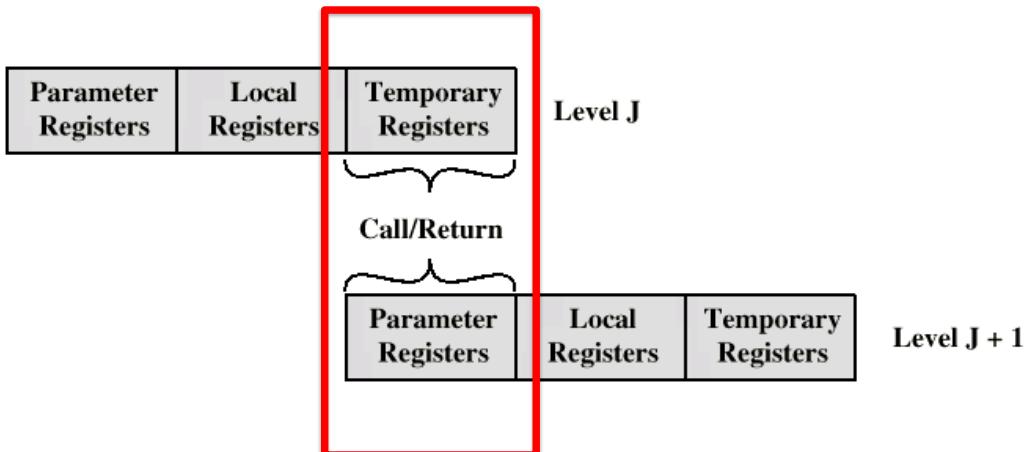
- suddividere i registri in molti piccoli gruppi (di taglia fissa)
- ogni procedura ha il proprio gruppo/**finestra** di registri
- in ogni momento è visibile (indirizzabile) un solo gruppo/finestra: quello corrispondente alla procedura attiva in quel momento
- una chiamata di procedura
  - cambia automaticamente il gruppo di registri da usare
  - invece di provocare il salvataggio dei dati in memoria
  - al ritorno viene riselezionato il gruppo di registri assegnato in precedenza alla procedura chiamante
  - le finestre relative a procedure adiacenti sono parzialmente sovrapposte, in modo da facilitare il passaggio dei parametri

# Finestre di registri

- Ogni gruppo/finestra di registri è diviso in tre sottogruppi



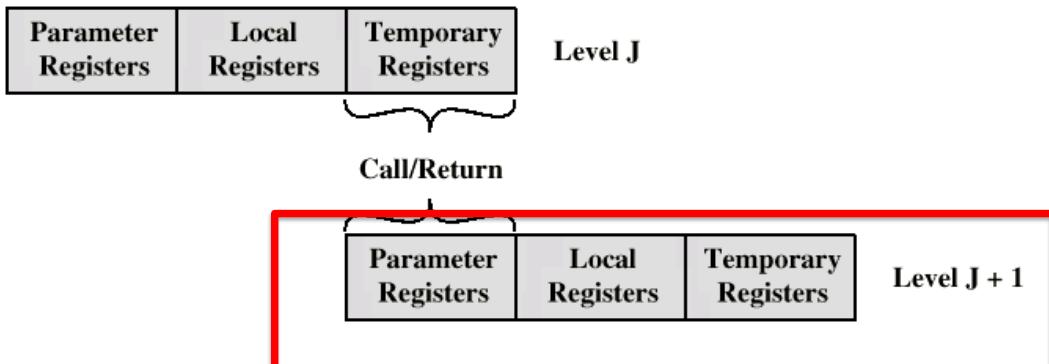
# Finestre di registri



**sono fisicamente gli stessi registri**

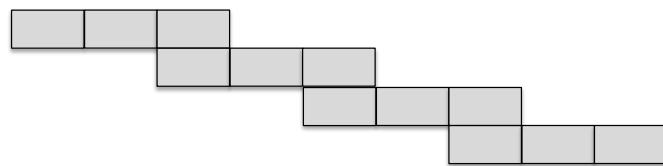
si possono passare i parametri senza trasferire dati

# Finestre di registri

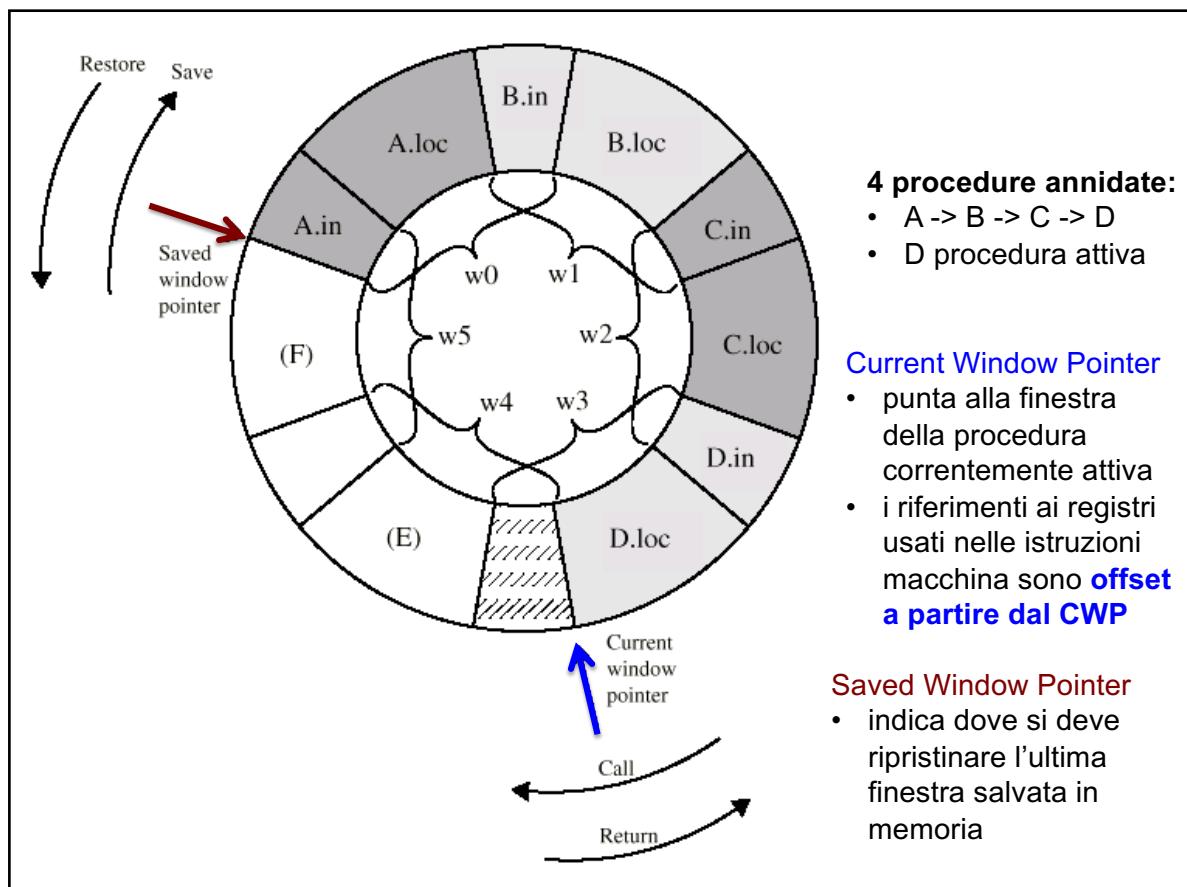


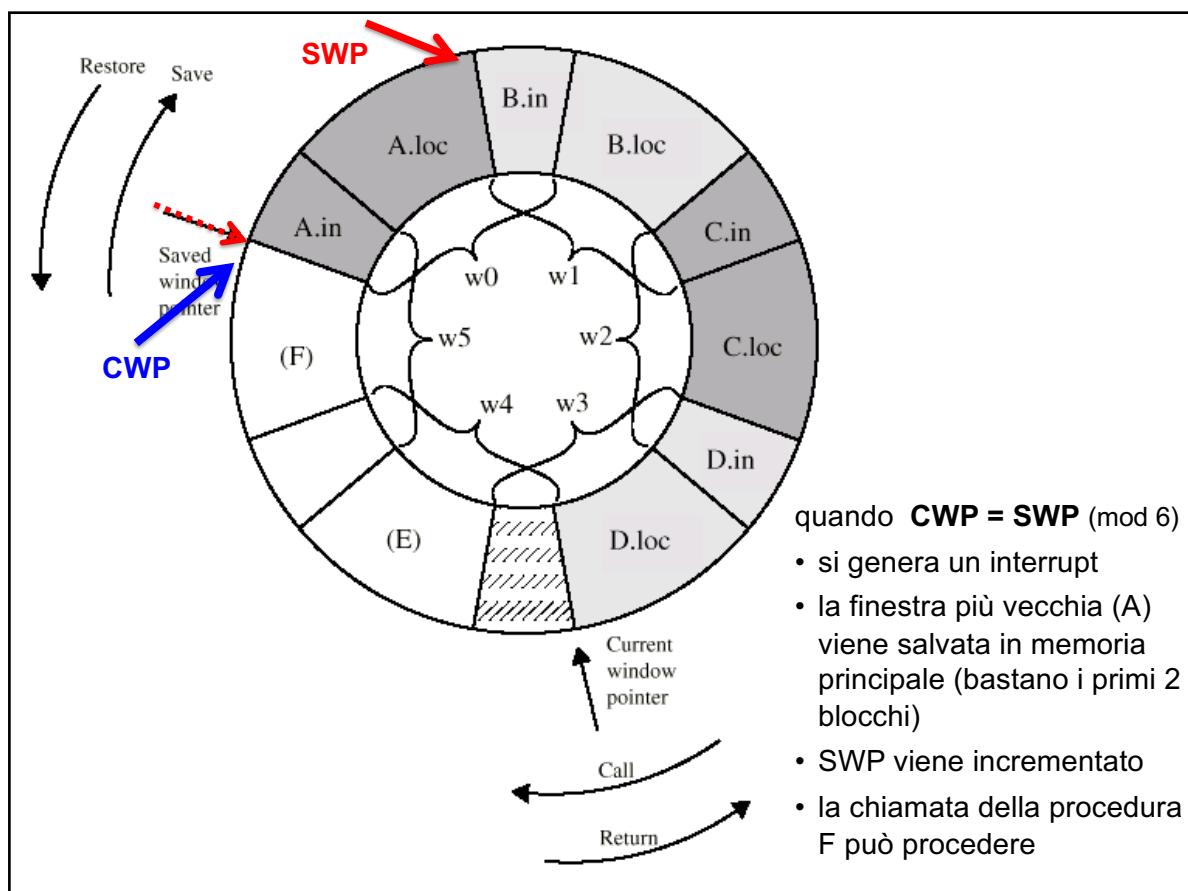
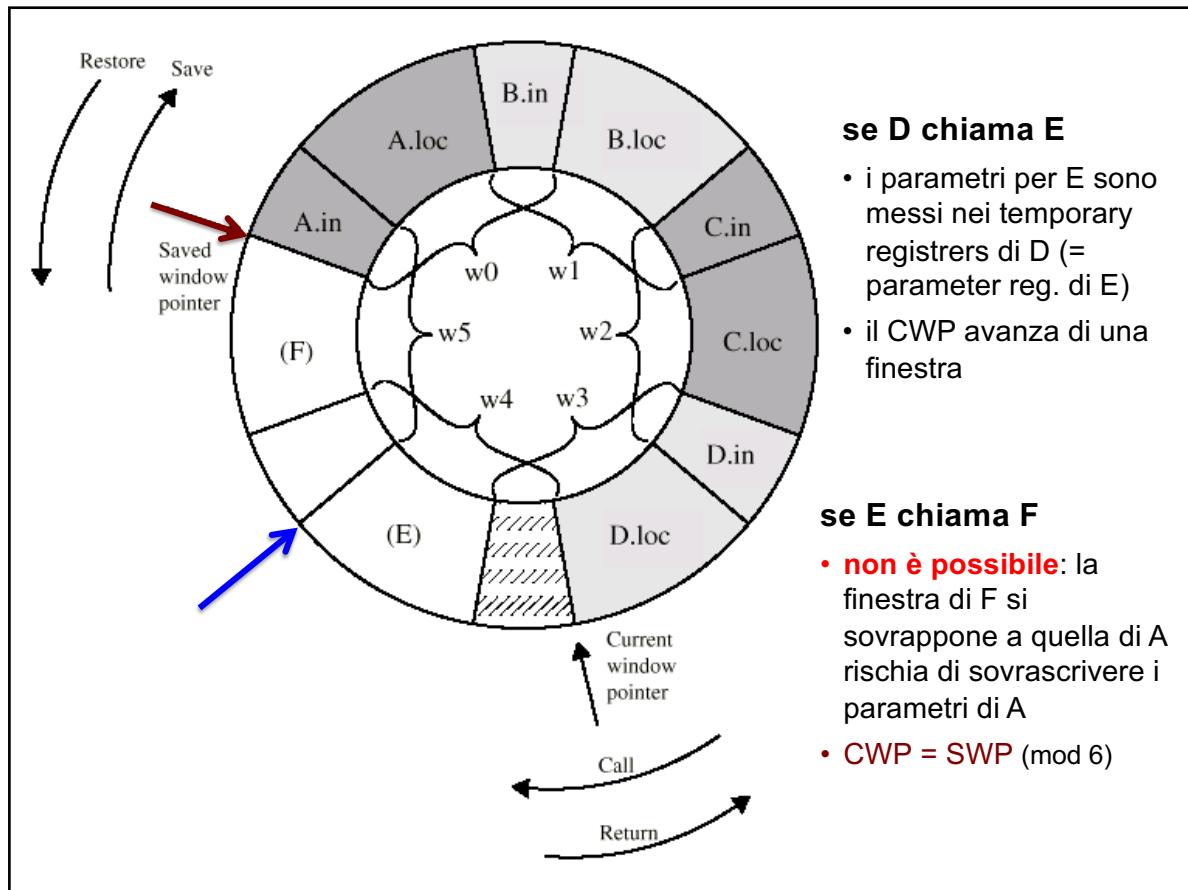
in ogni momento è visibile, e indirizzabile, un solo gruppo/finestra,  
usando indirizzi da 0 a N-1

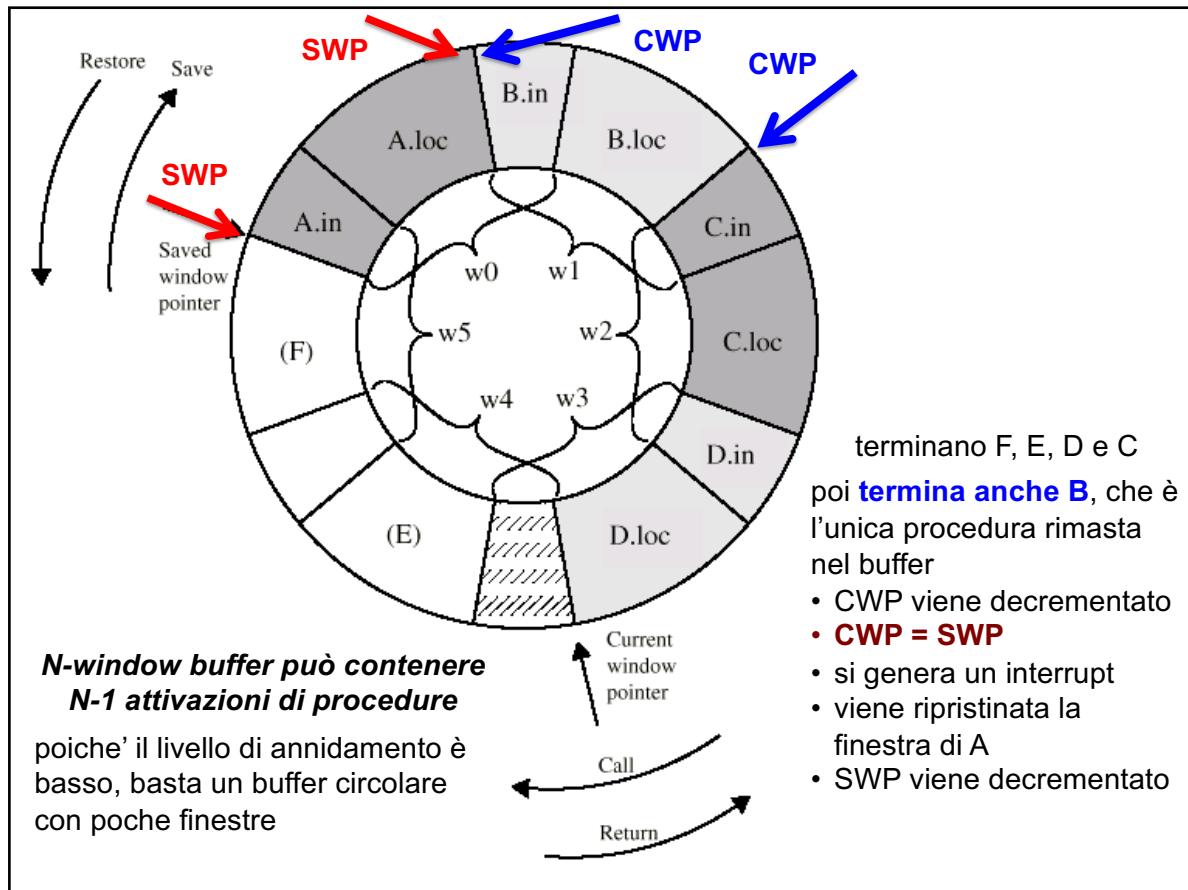
# Finestre di registri



- **quante finestre di registri?**
  - una per chiamata di procedura attivata (nesting)
  - c'è spazio per un numero limitato: solo le più recenti
  - le attivazioni precedenti vanno salvate in memoria e poi recuperate quando diminuisce il nesting
- registri organizzati a **buffer circolare**





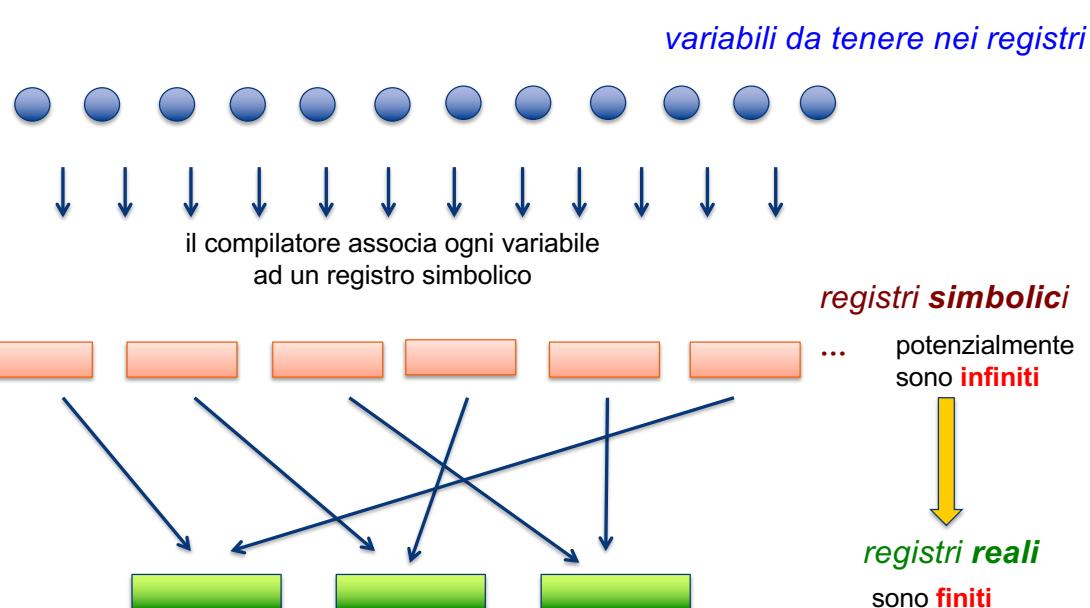


## variabili globali

- variabili accessibili da qualunque procedura, e più di una
- dove memorizzarle?
  - il compilatore le alloca **in memoria**, ma è poco efficiente se sono usate spesso
  - Soluzione: usare un **gruppo di registri ad hoc**, disponibili a tutte le procedure

# ottimizzazione dei registri

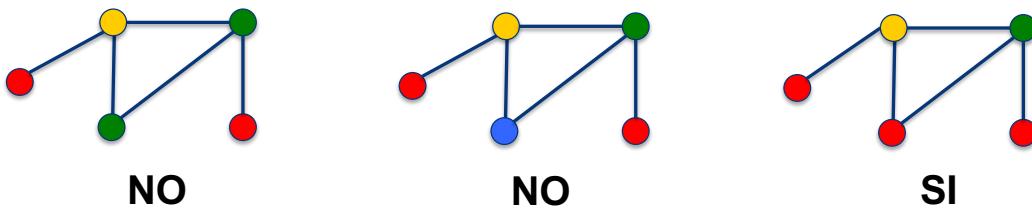
- **scopo**: trovare gli operandi il più possibile nei registri e minimizzare le operazioni di load/store
- **soluzione software**: l'architettura RISC può avere **pochi registri** (16-32) il cui uso viene **ottimizzato dal compilatore**
  - Linguaggi ad alto livello non fanno riferimento esplicito ai registri, eccezione in C: `register int`



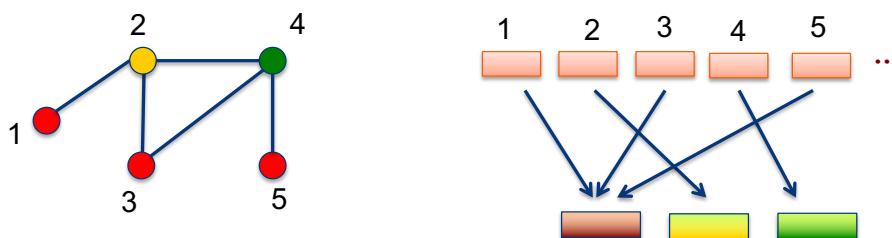
- il compilatore mappa ogni registro simbolico ad un registro reale
- se due registri simbolici **si usano in momenti diversi**, possono essere **mappati sullo stesso registro reale**
- se in un certo intervallo di tempo i **registri reali non sono in numero sufficiente** per contenere tutte le variabili riferite in quell'intervallo, alcune variabili vengono **mantenute nella memoria principale**

# ottimizzazione dei registri

- decidere quale registro simbolico (quale variabile) assegnare a quale registro reale in ogni momento
- $m$  compiti da eseguire,  $n$  risorse, con  $m \gg n$ . Decidere quale compito assegnare a quale risorsa in ogni momento (es. *m voli da effettuare, n aerei*)
- equivale a risolvere un problema di **colorazione di un grafo**:
  - assegnare **un colore ad ogni nodo** in modo che
  - **nodi adiacenti abbiano colori diversi**
  - usare il **minimo numero di colori**



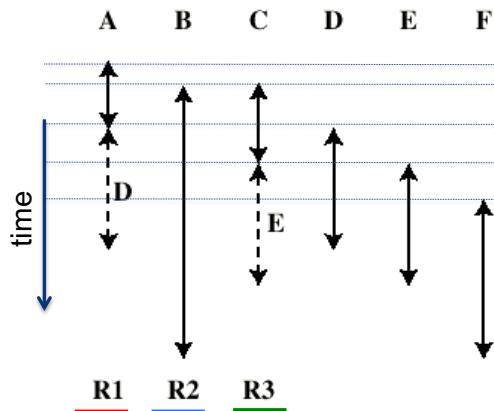
# ottimizzazione dei registri



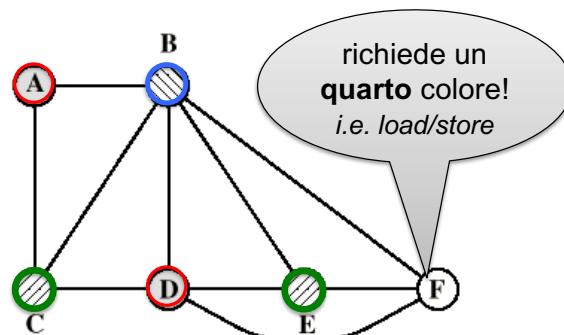
- i **nodi** (tanti) corrispondono ai **registri simbolici**
- due nodi sono collegati da un **arco** se i due registri simbolici (variabili) sono **"in vita" nello stesso intervallo** di tempo/porzione di codice
- i **colori** (pochi) corrispondono ai **registri reali**
- i nodi dello stesso colore possono essere assegnati allo stesso registro reale
- se servono **più colori di quanti sono i registri reali**, allora i nodi che non riescono ad essere colorati vanno **memorizzati in memoria principale**

# grafo di interferenza

A,B,C,D,E,F registri simbolici e R1, R2, R3 registri reali



(a) Time sequence of active use of registers



(b) Register interference graph

## colorazione del grafo di interferenza

- decidere se un grafo è colorabile con k colori è un problema “difficile” (NP-completo) nel caso generale.
- algoritmi efficienti per casi specifici
- 32-64 registri fisici si dimostrano sufficienti

# CISC o RISC?

- **CISC: ampio insieme di istruzioni, istruzioni più complesse**
  - per semplificare compilatore e migliorare performance
  - il compilatore deve generare “*buone*” sequenze di istruzioni macchina, cioè **brevi** e **veloci** da eseguire

# CISC o RISC?

- **CISC: ampio insieme di istruzioni, istruzioni più complesse**
  - per semplificare compilatore e migliorare performance
  - il compilatore deve generare “*buone*” sequenze di istruzioni macchina, cioè **brevi** e **veloci** da eseguire
- **Sempifica il compilatore?**
  - istruzioni macchina complesse (quindi più simili a quelle HL) sono **difficili da sfruttare**, perché il compilatore deve trovare dei match precisi (è importante anche il contesto in cui è inserita un'istruzione!)
  - con un set di istruzioni complesse è più **difficile ottimizzare il codice macchina prodotto**, cioè **ridurlo** e **riorganizzarlo** per migliorare la pipeline

# CISC o RISC?

- **CISC: ampio insieme di istruzioni, istruzioni più complesse**
  - per semplificare compilatore e migliorare performance
  - il compilatore deve generare “*buone*” sequenze di istruzioni macchina, cioè **brevi** e **veloci** da eseguire
- **Sempifica il compilatore**
  - istruzioni macchina sono **difficili da sfruttare**, cioè non sono ottimizzate per le sequenze di istruzioni macchina. Si osserva un’istruzione di HL nel suo contesto (porzione di programma HL) che viene tradotta in istruzioni macchina, ma non si ottimizza una sequenza di istruzioni macchina. Quelle HL sono difficili da sfruttare perché hanno molti match precisi (è importante anche il contesto in cui viene inserita un’istruzione!)
  - con un set di istruzioni complesse è più **difficile ottimizzare il codice macchina prodotto**, cioè **ridurlo e riorganizzarlo** per migliorare la pipeline
  - le misurazioni dinamiche dicono che **le istruzioni più frequenti sono le più semplici**

# CISC o RISC?

- **CISC: ampio insieme di istruzioni, istruzioni più complesse**
  - per semplificare compilatore e migliorare performance
  - il compilatore deve generare “*buone*” sequenze di istruzioni macchina, cioè **brevi** e **veloci** da eseguire
- **Sequenze di istruzioni più brevi?**
  - sequenze brevi **occupano meno memoria**, ma la memoria è meno costosa
  - meno istruzioni implica meno fetch e più **cache hit**, quindi esecuzione più veloce
  - **ma:** meno istruzioni **non significa meno bit di memoria occupata**:
    - molte istruzioni implicano codici operativi più lunghi
    - riferimenti a registri richiedono meno bit dei riferimenti alla memoria
  - la **taglia** dei programmi compilati per RISC o CISC si dimostra **simile**

# CISC o RISC?

- **CISC: ampio insieme di istruzioni, istruzioni più complesse**
  - per semplificare compilatore e migliorare performance
  - il compilatore deve generare “*buone*” sequenze di istruzioni macchina, cioè **brevi** e **veloci** da eseguire
- **Sequenze di istruzioni più veloci?**
  - un’ istruzione complessa può essere eseguita più velocemente di una serie di istruzioni più semplici,
  - **ma:**
    - l’unità di controllo diventa più complessa
    - il controllo microprogrammato necessita di più spazio
    - quindi **si rallenta l’esecuzione delle istruzioni più semplici**, che restano le **più frequenti**

# CISC o RISC?

caratteristiche di architetture **RISC**:

- **un’ istruzione per ciclo di clock**
  - (*instruction cycle*): tempo impiegato per fare fetch-decode-execute-write di un’istruzione elementare.
  - RISC: hanno un **ciclo esecutivo** che dura un solo **machine cycle**, quindi se la pipeline è piena, **ad ogni ciclo di clock termina un’istruzione**
  - istruzioni CISC richiedono più di un ciclo;
- **operazioni da registro a registro, tranne LOAD e STORE**
  - CISC attuali hanno anche operazioni *memory-to-memory* e *register/memory*
  - poiché si usano di frequente scalari locali, *aumentando o ottimizzando i registri* la maggior parte degli operandi stanno a lungo nei registri.
- **pochi e semplici modi di indirizzamento**
  - indirizzo di registro, spiazzamento (relativo a PC)
  - si semplifica l’istruzione e l’unità di controllo

# CISC o RISC?

caratteristiche di architetture RISC:

- **pochi e semplici formati fissi per le istruzioni**
  - campi e opcode a *dimensione fissa*, così la **decodifica dell'opcode** e **l'accesso ai registri** per gli operandi **possono essere simultanei**
  - istruzioni a lunghezza fissa sono **allineate con la lunghezza delle parole**, quindi il **fetch è ottimizzato** per prelevare (multipli di) una parola
  - la regolarità facilita le **ottimizzazioni del compilatore**
  - più **responsivo agli interrupt**, controllati tra due istruzioni più semplici
- **unità di controllo cablata:**
  - se cablata (cioè hardware) è **meno flessibile ma più veloce**
  - se microprogrammata più flessibile ma meno veloce

# CISC o RISC?

- **non è evidente quale sia l'architettura nettamente migliore**
- **Problemi per fare un confronto:**
  - Non esistono **architetture RISC e CISC che siano direttamente confrontabili**
  - Non esiste un set completo di **programmi di test**
  - Difficoltà nel separare gli effetti dovuti all'**hardware** rispetto a quelli dovuti al **compilatore**
  - Molti confronti sono stati svolti su **macchine prototipali e semplificate** e non su macchine commerciali
  - Molte CPU commerciali utilizzano idee provenienti da entrambe le filosofie:
    - PowerPC architettura RISC con elementi CISC
    - Pentium II architettura CISC con elementi RISC

# Il Futuro

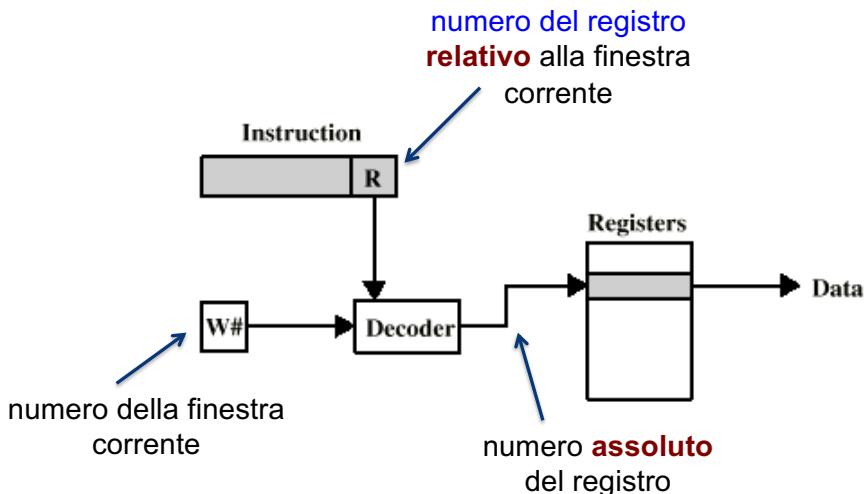
- **domain-specific architectures** sono l'unica opzione per migliorare le prestazioni man mano che i vantaggi della legge di Moore iniziano a svanire:
- “the circuits aren’t getting faster anymore, so you are going to have to change the instruction set architecture”, **Patterson says.**
- GPU (Graphic Processing Unit)
- TPU (Tensor Processing Unit) Neural network processors for ML (con DSL TensorFlow for ML)

# Register File “contro” Cache

Ampio Banco di Registri ( <i>Register file</i> ) a finestre	Cache
Tutti gli scalari locali	Scalari locali <b>usati di recente</b>
Variabili individuali	Blocchi di memoria
Variabili globali assegnate dal compilatore ai registri ad hoc	Variabili globali usate di recente
Save/Restore basato sulla profondità di annidamento delle procedure	Save/Restore basato sull'algoritmo di sostituzione adottato dalla cache
Indirizzamento a registro	Indirizzamento a memoria

# Riferimento ad uno scalare

Con un banco di registri organizzato a finestre:



# Riferimento ad uno scalare

Con una cache:

