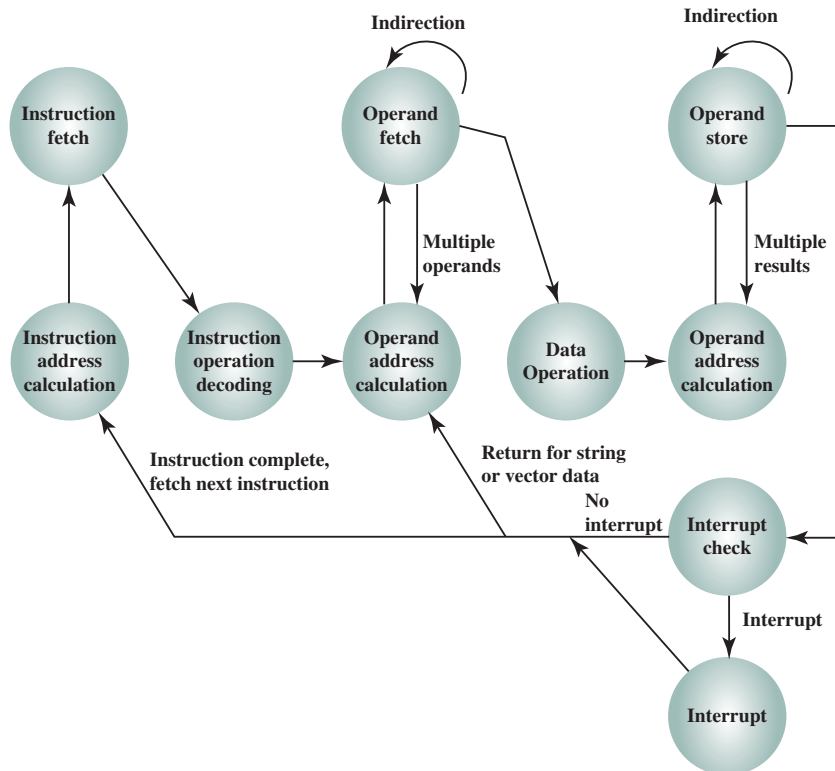
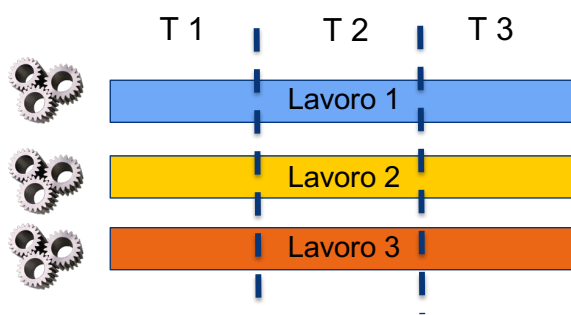
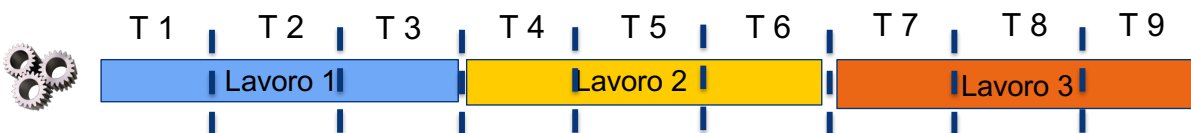


# Fetch/Execute: ancora più in dettaglio



## Parallelismo

- eseguire più attività **contemporaneamente**
- il lavoro viene **completato in meno tempo**



in 3 unità di Tempo

- 1 esecutore termina 1 solo lavoro
- 3 esecutori terminano 3 lavori

**Parallelismo totale**

**MA**

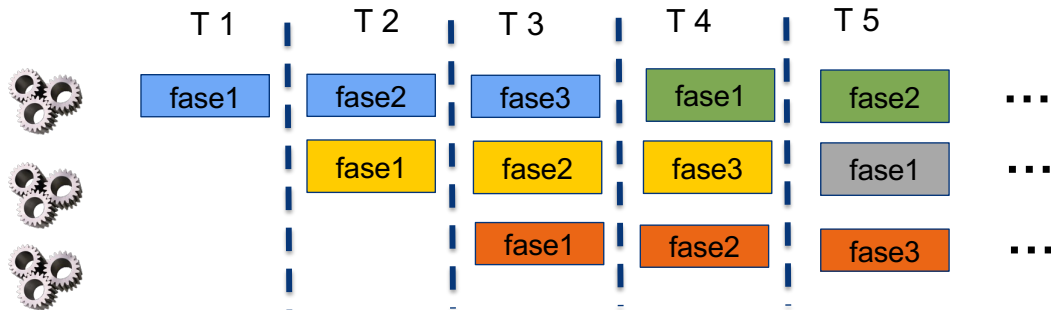
se c'è **dipendenza funzionale** tra un lavoro e il successivo?

# Parallelismo

L 1  
L 2  
L 3  
L 4  
L 5

*Dipendenza funzionale* tra lavori successivi

- ogni lavoro è diviso in 3 fasi successive
- la fase 1 di *Lavoro i* deve essere eseguita dopo la fase 1 del precedente *Lavoro i-1*



## Esecutori generici:

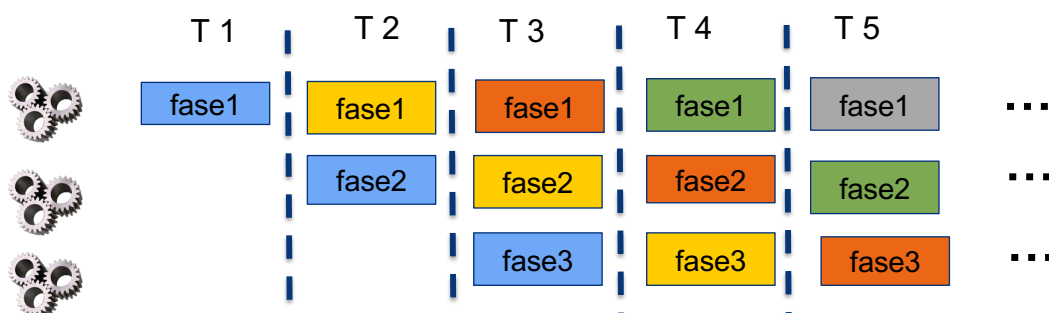
- ognuno esegue un lavoro completo
- **a regime** ha lo stesso throughput del parallelismo totale
- ognuno ha le risorse necessarie per ogni fase: *sistema totalmente replicato*

# Parallelismo

L 1  
L 2  
L 3  
L 4  
L 5

## Esecutori specializzati

- ogni esecutore svolge sempre la stessa fase di ognuno dei lavori
- ogni esecutore **ha solo le risorse per eseguire quella fase**
- ogni lavoro passa da un esecutore all'altro
- **a regime** ha lo stesso throughput del parallelismo totale, ma usando meno risorse




# Pipeline – catena di montaggio

- si **decompone** un lavoro in **fasi successive**
  - un prodotto deve passare **una fase dopo l'altra**
  - ogni fase è realizzata da un **diverso** operatore
  - **nello stesso istante**
    - prodotti diversi sono in fasi diverse (**parallelismo**)
  - **l'istante successivo**
    - ogni fase ripete lo stesso lavoro sul prodotto successivo,
    - ogni lavoro avanza alla fase successiva
  - operatori/fasi diverse usano risorse diverse evitando conflitti (se possibile)



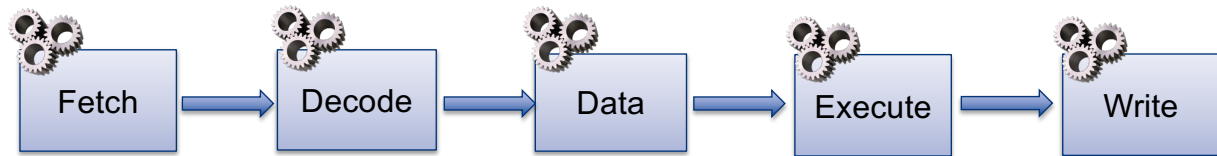
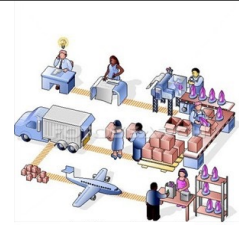
# Pipeline – catena di montaggio

diverse **fasi del ciclo esecutivo** di un'istruzione

- 
- prelevare istruzioni (*fetch instruction*)
  - interpretare istruzioni (*decode instruction*)
  - prelevare dati (*fetch data*)
  - elaborare dati (*execute instruction*)
  - memorizzare dati (*write data*)

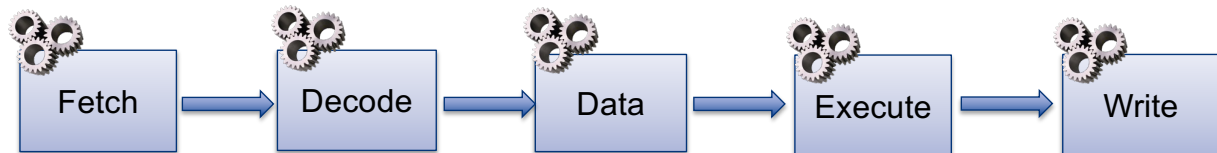
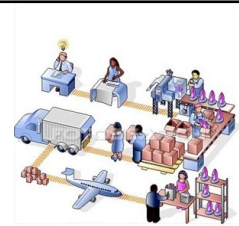


# Pipeline



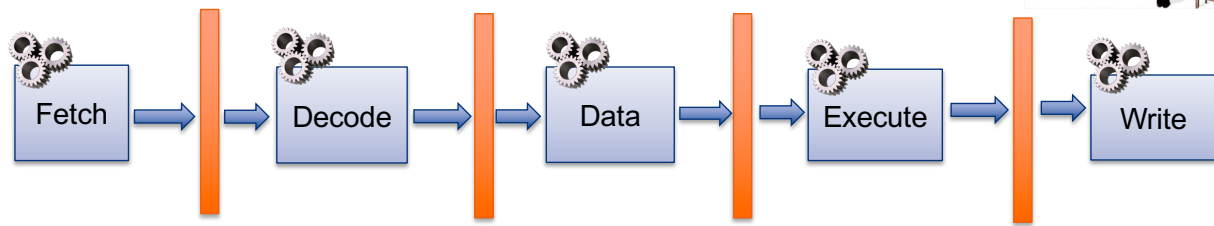
- nello stesso istante:
  - **istruzioni** diverse sono in fasi diverse
- l'istante successivo
  - ogni fase ripete lo stesso lavoro **sull'istruzione** successiva
  - ogni **istruzione** avanza alla fase successiva

# Pipeline



- ogni fase è realizzata da una **diversa unità funzionale della CPU**
- operatori/fasi diverse usano risorse diverse evitando conflitti (se possibile)

# Pipeline



- ogni fase è realizzata da una ***diversa unità funzionale della CPU***
- operatori/fasi diverse usano risorse diverse evitando conflitti (se possibile)
- tra due fasi successive si inseriscono dei **buffer (registri)** su cui si scrivono/leggono **dati temporanei** utili alla fase successiva

## Miglioramento delle prestazioni?

**il prefetch non raddoppia le prestazioni:**

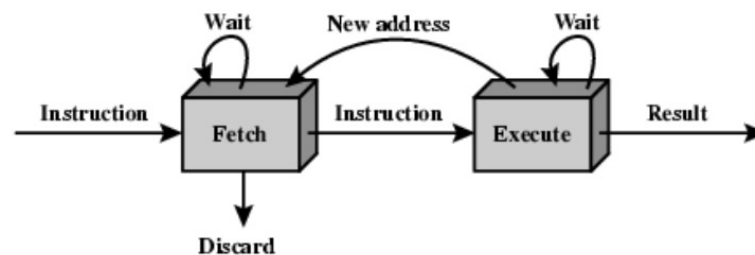
- la fase di **fetch è più breve**, ma prima di poter iniziare il fetch successivo **deve attendere** che termini anche la fase di esecuzione



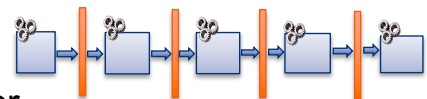
# Miglioramento delle prestazioni?

## il prefetch non raddoppia le prestazioni:

- la fase di **fetch** è più breve, ma prima di poter iniziare il fetch successivo **deve attendere** che termini anche la fase di esecuzione
- se viene eseguito un **jump o branch**, la prossima istruzione da eseguire **non è quella che è appena stata prelevata**:
  - la fase di **fetch deve attendere** che la fase **execute** le fornisca l'indirizzo a cui prelevare l'istruzione
  - la successiva fase di **execute deve attendere** che sia prelevata l'istruzione, perché quella pre-fetched non era valida



# Miglioramento delle prestazioni?



- la suddivisione in fasi **aggiunge overhead** per
  - spostare i dati nei buffer tra una fase e l'altra
  - per gestire il cambiamento di fase
- questo overhead potrebbe essere significativo quando:
  - istruzioni successive **dipendono logicamente** da quelle precedenti,
  - quando ci sono **salti**,
  - quando ci sono **conflitti negli accessi alla memoria/registri**
- la gestione logica e l'overhead aumentano con l'aumentare del numero di fasi della pipeline

**progettazione accurata** per ottenere  
**risultati** ottimali con una **complessità** ragionevole



# Pipeline – evoluzione ideale

Per aumentare le prestazioni bisogna

- decomporre il lavoro in un **maggior numero di fasi**
- cercare di rendere le fasi più **indipendenti** e con una **durata simile**

- **fetch** (FI) lettura dell'istruzione
- **decodifica** (DI) decodifica dell'istruzione

Fetch Data



- **esecuzione** (EI) esecuzione dell'istruzione
- **scrittura** (WO) scrittura del risultato in memoria

# Pipeline – evoluzione ideale

Per aumentare le prestazioni bisogna

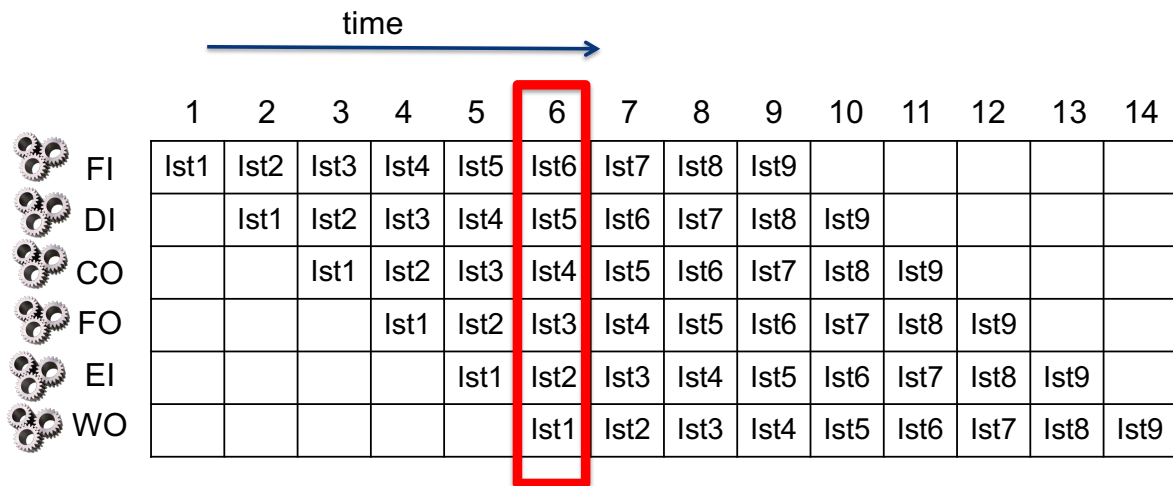
- decomporre il lavoro in un **maggior numero di fasi**
- cercare di rendere le fasi più **indipendenti** e con una **durata simile**

- **fetch** (FI) lettura dell'istruzione
- **decodifica** (DI) decodifica dell'istruzione
- **calcolo ind. op. (CO)** calcolo indirizzo effettivo operandi
- **fetch operandi (FO)** lettura degli operandi in memoria
- **esecuzione** (EI) esecuzione dell'istruzione
- **scrittura** (WO) scrittura del risultato in memoria

Fetch Data

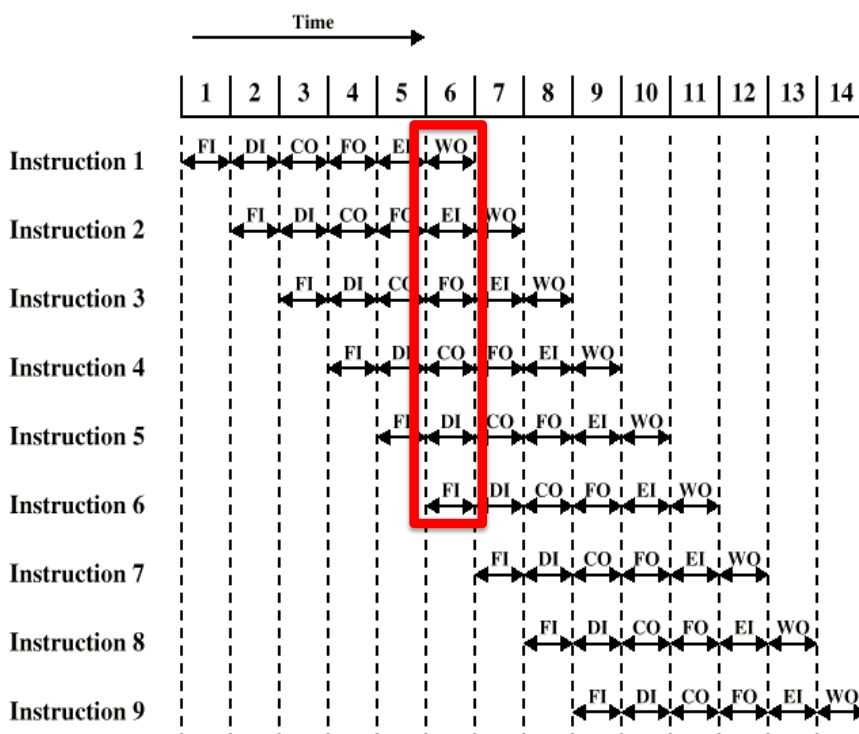


# Pipeline – evoluzione ideale



esegue 9 istruzioni  
in 14 unità di tempo  
invece di  $9 \times 6 = 54$

# Pipeline – evoluzione ideale

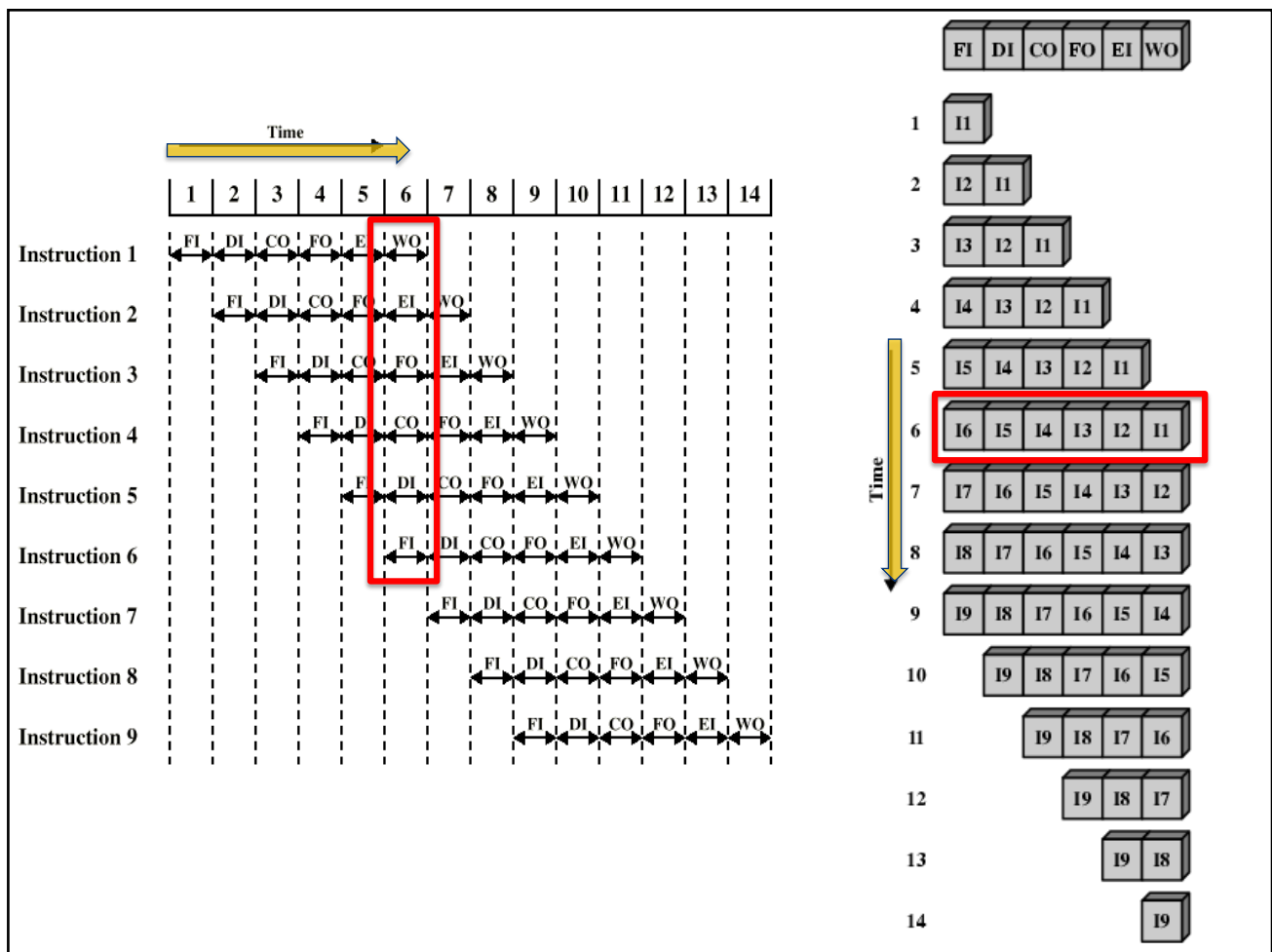


esegue 9 istruzioni  
in 14 unità di tempo  
invece di  $9 \times 6 = 54$

## Assunzioni:

- ogni fase ha durata uguale
- ogni istruzione passa per tutte le fasi (e.g. LOAD non necessita WO)
- FI, FO, WO possono accedere alla memoria parallelamente senza fare conflitti
- non ci sono salti, né interrupt, né dipendenze





## Pipeline performance

- Sia  $\tau$  il **tempo di ciclo** di una pipeline
  - cioè il tempo necessario per far **avanzare di uno stadio/fase** le istruzioni attraverso una pipeline
  - può essere determinato come segue:

$$\tau = \max_i [\tau_i] + d = \tau_m + d \quad 1 \leq i \leq k$$

massimo ritardo di stadio (ritardo dello stadio più oneroso)

ritardo di commutazione di un registro, richiesto per l'avanzamento di segnali e dati da uno stadio al successivo

numero di stadi nella pipeline

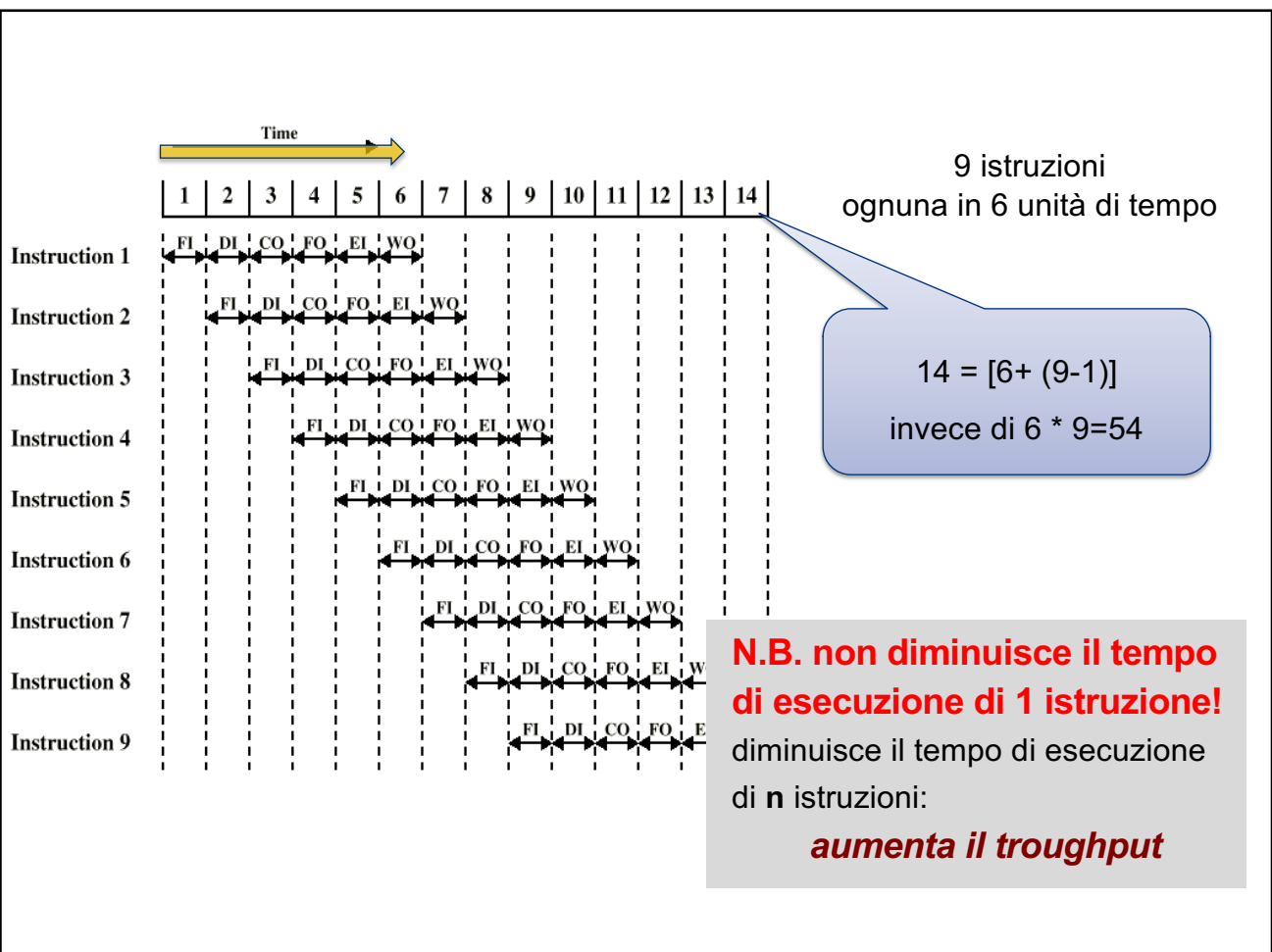
$$\tau_m \gg d$$

# Pipeline performance ideali

**Tempo totale** richiesto da una pipeline con  $k$  stadi per eseguire  $n$  istruzioni (approssimazione e assumendo no salti)

$$T_k = [k + (n-1)] \tau$$

Infatti in  $k$  cicli si completa la prima istruzione  
in altri  $n-1$  cicli si completano le altre  $n-1$  istruzioni (ogni istruzione finisce la sua pipeline 1 ciclo dopo la precedente)



# Pipeline performance ideali

**Tempo totale** richiesto da una pipeline con  $k$  stadi per eseguire  $n$  istruzioni  
(approssimazione e assumendo no salti)

$$T_k = [k + (n-1)] \tau$$

**Speedup** (fattore di velocizzazione)

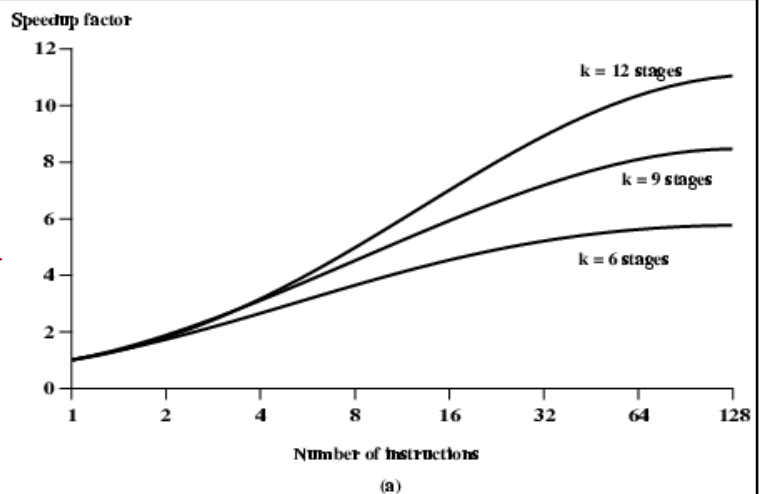
$n$  istruzioni **senza** pipeline,  
cioè 1 stadio di durata  $k \tau$

$$S_k = \frac{T_1}{T_k} = \frac{nk\tau}{[k + (n-1)]\tau} = \frac{nk}{[k + (n-1)]}$$

## Speedup

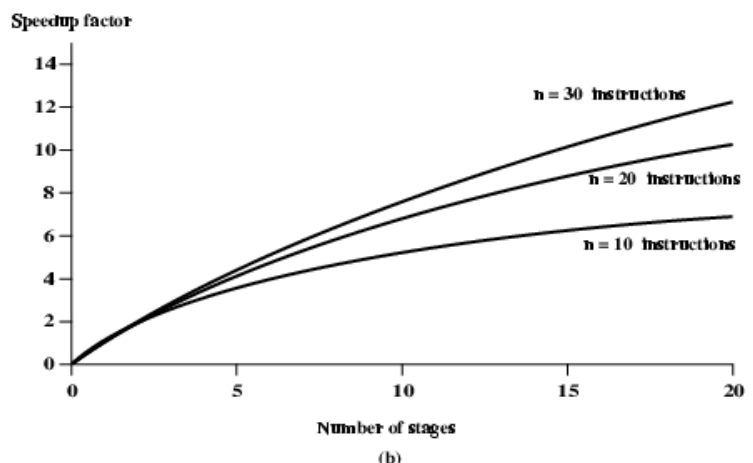
Calcolato in funzione  
del numero di istruzioni

al crescere del numero di istruzioni  
l'incremento di velocità si avvicina  
al numero di stadi



Calcolato in funzione  
del numero di stadi

pipeline con più stadi aumentano il  
throughput, MA aggiungono  
overhead e criticità (es. con salti)



# pipeline hazards - criticità

- varie situazioni in cui l'istruzione successiva non può essere eseguita nel ciclo di clock immediatamente successivo (**stallo** – *pipeline bubble*)  
non si raggiunge il parallelismo massimo
1. **sbilanciamento delle fasi**
    - durate diverse per fase e per istruzione
  2. problemi **strutturali** (*structural hazards*)
    - due fasi competono per usare la stessa risorsa, es. memoria in FI, FO, WO
  3. dipendenza dai **dati** (*data hazards*)
    - un'istruzione dipende dal risultato di un'istruzione precedente ancora in pipeline
  4. dipendenza dal **controllo** (*control hazards*)
    - istruzioni che alterano la sequenzialità, es. salti (condizionati o no), chiamate e ritorni da procedure, interruzioni

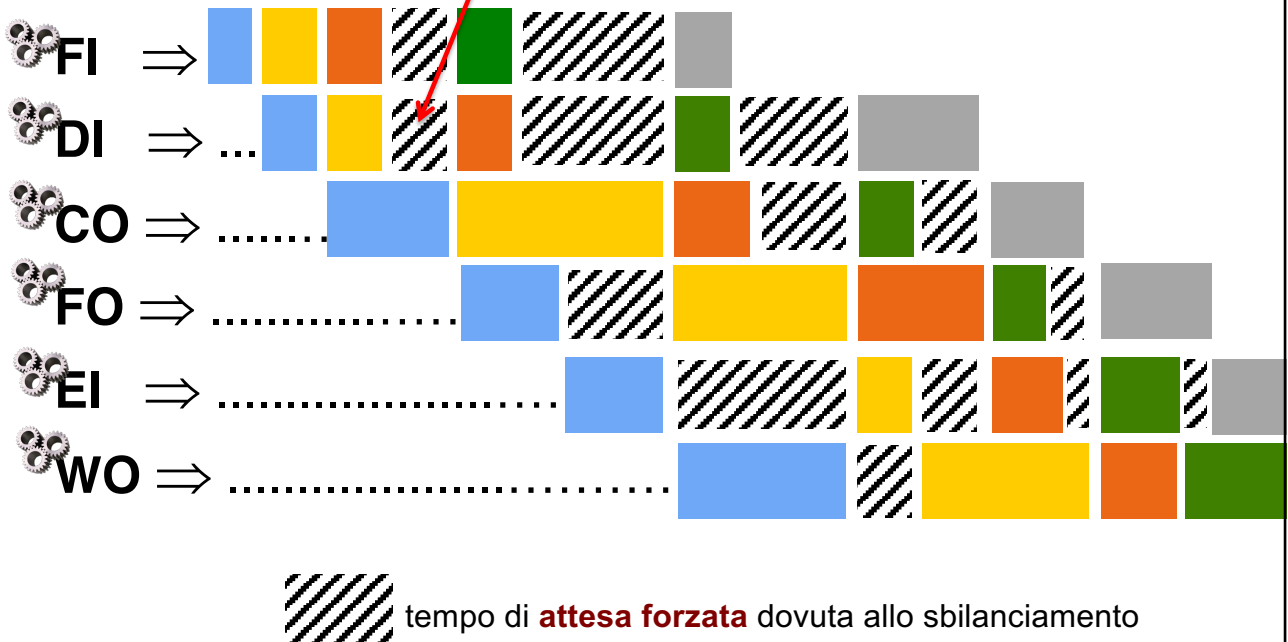
## Sbilanciamento delle fasi

- Non tutte le fasi richiedono lo stesso tempo di esecuzione  
es.: lettura di un operando tramite registro rispetto ad una mediante indirizzamento indiretto
- La suddivisione in fasi va fatta in base all'istruzione più onerosa
- Non tutte le istruzioni richiedono le stesse fasi e le stesse risorse

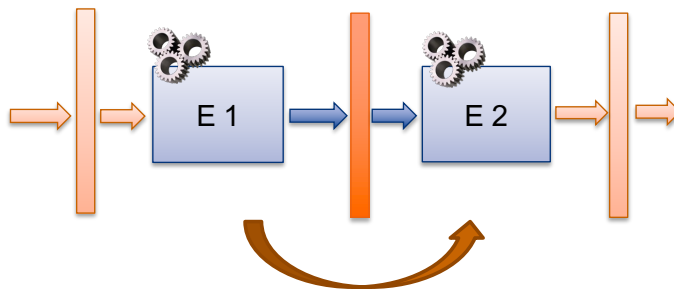
# Sbilanciamento delle fasi

L 1
L 2
L 3
L 4
L 5

DI non può iniziare L3 perché  
deve passare i dati di L2 a CO  
che ancora lavora su L1



# Sbilanciamento delle fasi

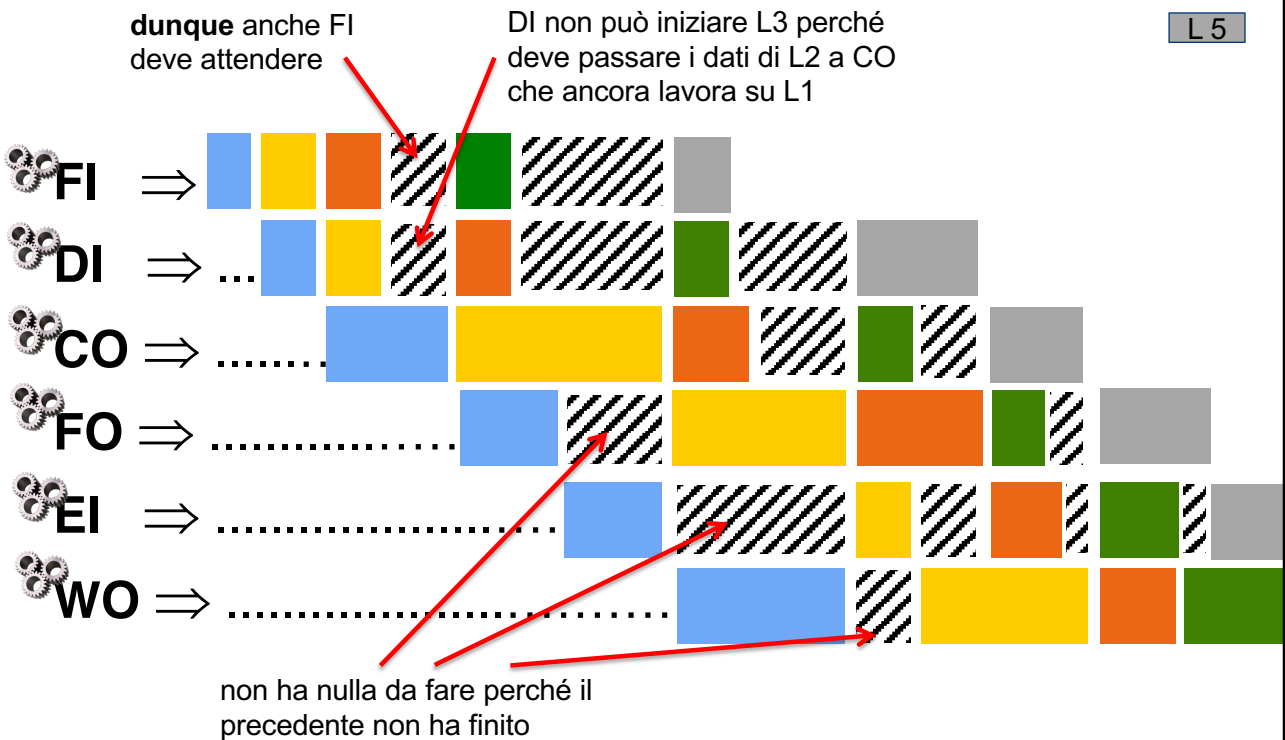


**passare i dati** significa che

- l'esecutore E1 mentre lavora **scrive** sul registro intermedio
- l'esecutore E2 nel ciclo successivo **leggerà** questi dati
- se E1 comincia il lavoro successivo prima che anche E2 cominci il lavoro successivo, allora E1 può **sovrascrivere** i dati nel registro prima che E2 li abbia letti

# Sbilanciamento delle fasi

L 1
L 2
L 3
L 4
L 5



# Sbilanciamento delle fasi



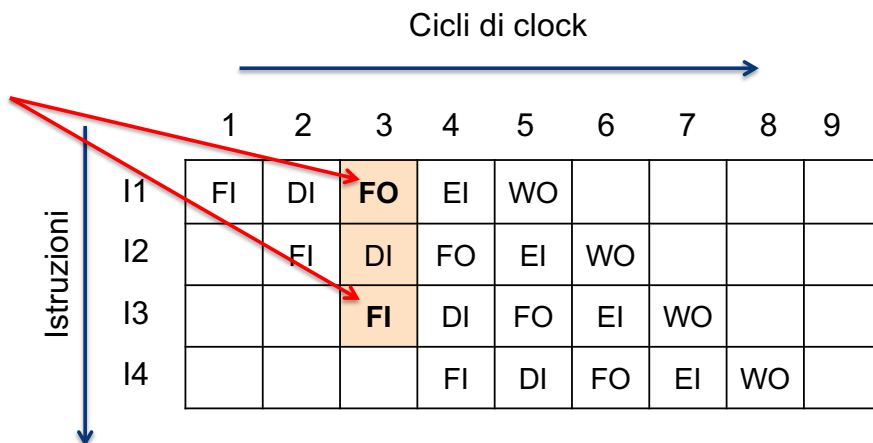
Possibili soluzioni:

- Decomporre fasi onerose in più sottofasi
  - Costo elevato e bassa utilizzazione
- Duplicare gli esecutori delle fasi più onerose e farli operare in parallelo
  - CPU moderne hanno una **ALU in aritmetica intera** ed una in **aritmetica a virgola mobile**

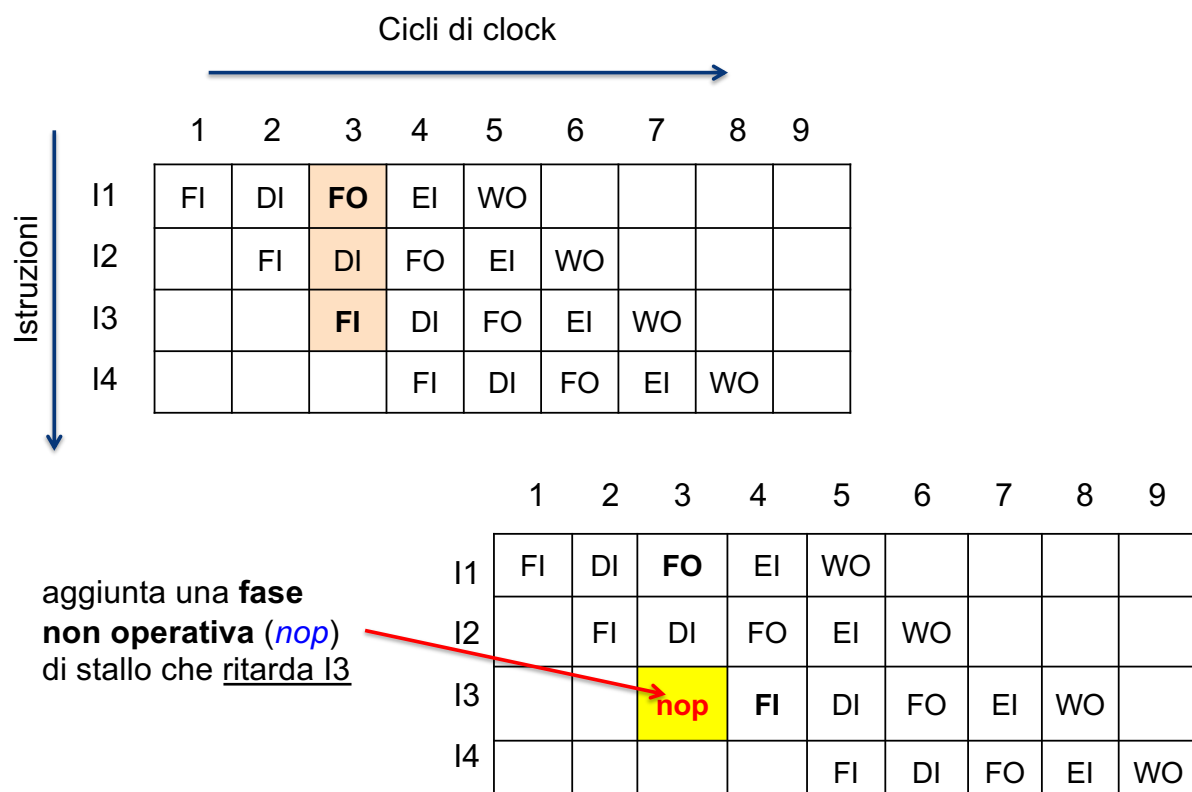
# Problemi strutturali

- due (o più) istruzioni già nella pipeline (i.e., l'esecuzione di due o più fasi) richiedono di **accedere ad una stessa risorsa nello stesso ciclo di clock**
- **quindi** gli accessi devono avvenire in **sequenza** e **non in parallelo**

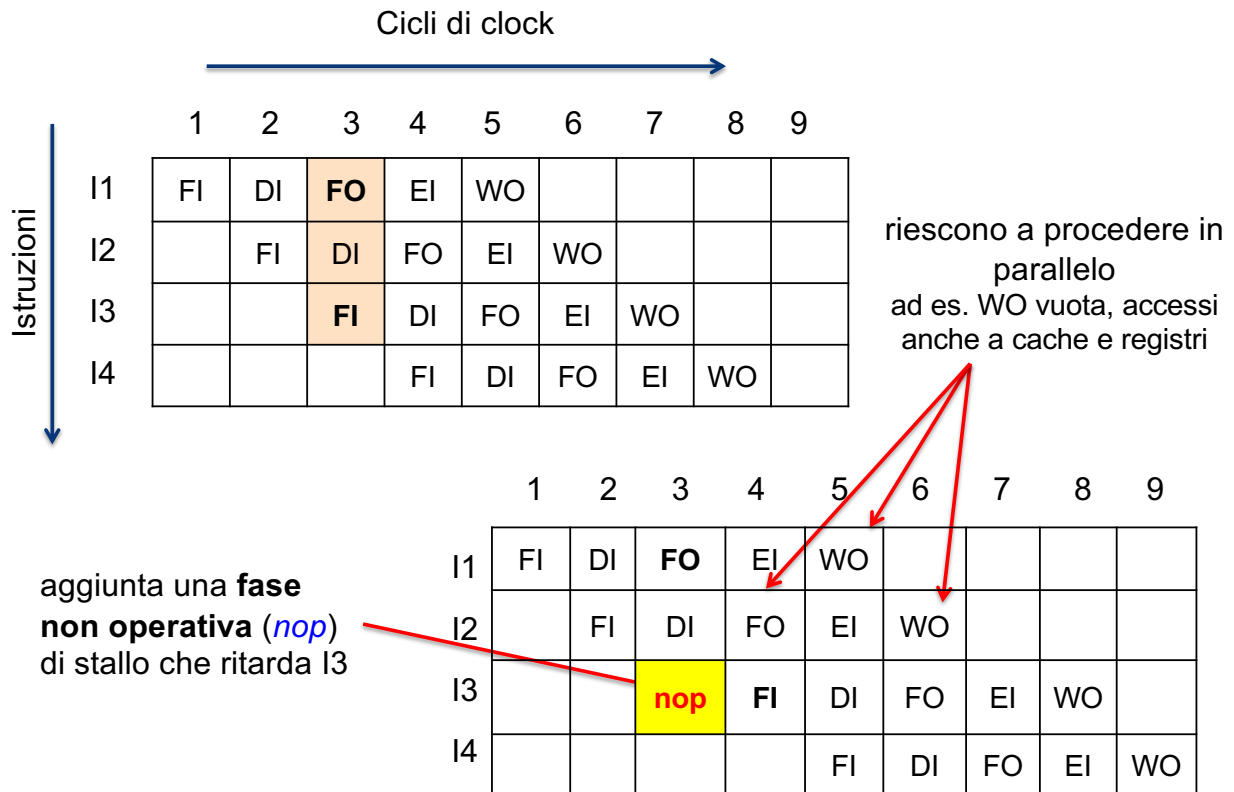
se l'operando di I1 è in memoria, non si può fare FI di I3 in parallelo



# Problemi strutturali



# Problemi strutturali



# Problemi strutturali

- due (o più) istruzioni già nella pipeline (i.e., l'esecuzione di due o più fasi) richiedono di **accedere ad una stessa risorsa nello stesso ciclo di clock**
- **quindi** gli accessi devono avvenire in **sequenza** e **non in parallelo**
- es. FI, FO, WO potrebbero dover accedere alla memoria principale (perché i dati non risiedono nella cache o nei registri)

## Soluzioni:

- introdurre fasi non operative (nop)
- **suddividere le memorie** permettendo accessi paralleli: una memoria cache per le **istruzioni** e una per i **dati**



# Dipendenza dai dati

- una fase non può essere eseguita in un certo ciclo di clock perché i **dati** di cui ha bisogno **non sono ancora disponibili**
  - deve attendere che termini l'elaborazione di un'altra fase
- un dato modificato nell'esecuzione dell'istruzione **corrente** può dover essere utilizzato dalla fase **FO** dell'istruzione **successiva**

add **\$1**, \$2, \$3       $R1 \leftarrow [R2] + [R3]$

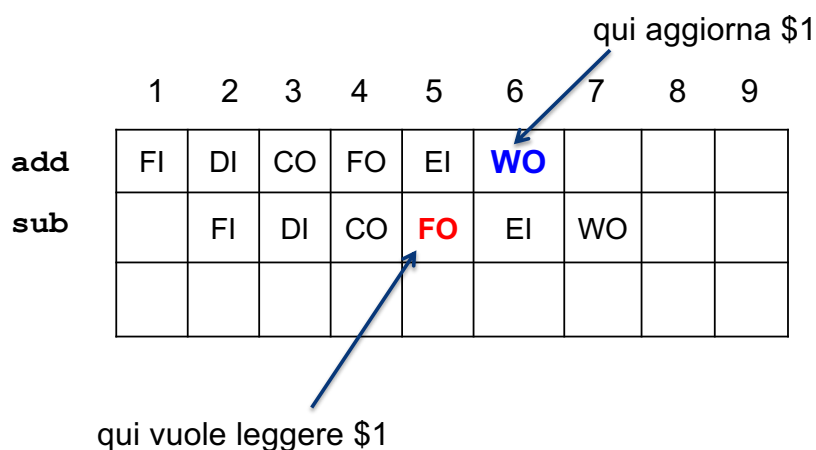
sub \$4, **\$1**, \$5       $R4 \leftarrow [R1] - [R5]$

**la seconda istruzione dipende dal risultato della prima,  
che si trova ancora all'interno della pipeline!**

# Dipendenza dai dati

add **\$1**, \$2, \$3       $R1 \leftarrow [R2] + [R3]$

sub \$4, **\$1**, \$5       $R4 \leftarrow [R1] - [R5]$



# Dipendenza dai dati

add \$1, \$2, \$3       $R1 \leftarrow [R2] + [R3]$

sub \$4, \$1, \$5       $R4 \leftarrow [R1] - [R5]$

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
add	FI	DI	CO	FO	EI	WO				
sub		FI	DI	CO	nop	nop	FO	EI	WO	

**due cicli di stallo**

# Dipendenza dai dati

add \$1, \$2, \$3       $R1 \leftarrow [R2] + [R3]$

sub \$4, \$1, \$5       $R4 \leftarrow [R1] - [R5]$

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
add	FI	DI	CO	FO	EI	WO				
sub		FI	DI	CO	nop	nop	FO	EI	WO	
Istr3			FI	DI			CO	FO	EI	WO
Istr4				FI			DI	CO	FO	EI

**due cicli di stallo** per *tutte* le istruzioni

# Data hazards

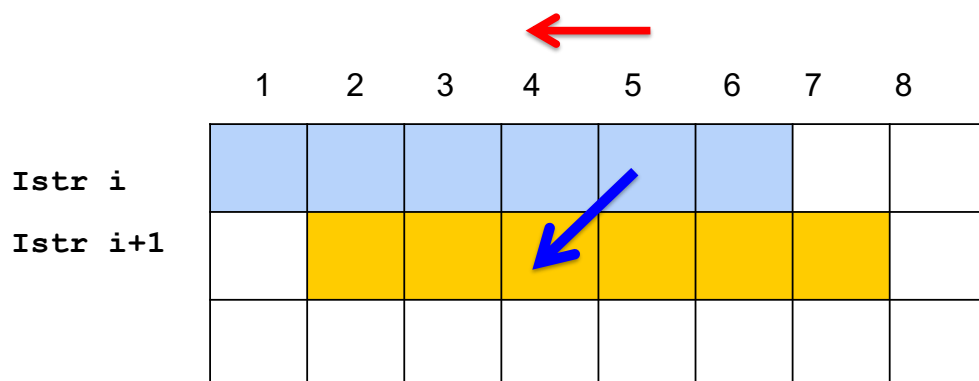
istruzione  $i$

istruzione  $i+1$

- **Read after Write** : “lettura dopo scrittura” (esempio di prima)
  - $i+1$  legge **prima** che  $i$  abbia scritto
- **Write after Write** : “scrittura dopo scrittura”
  - $i+1$  scrive **prima** che  $i$  abbia scritto
- **Write after Read**: “scrittura dopo lettura”
  - $i+1$  scrive **prima** che  $i$  abbia letto (caso raro in pipeline)

# Data hazards

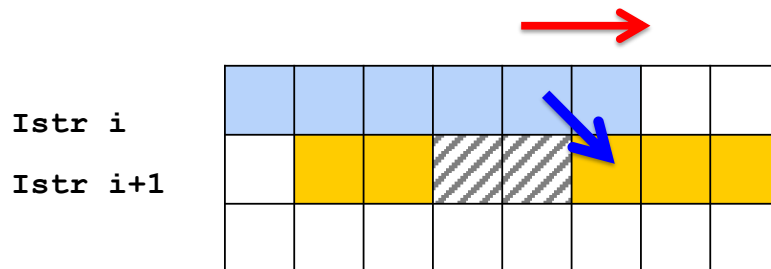
l'istruzione successiva ha bisogno dei dati **prima** che la precedente li abbia prodotti



- dipende dall'architettura della pipeline: da come sono definiti i suoi stadi e come sono implementate le istruzioni

# Dipendenza dai dati - Soluzioni

## 1. Introduzione di fasi non operative (**nop**-stallo)



## 2. propagazione in avanti del dato richiesto (**data forwarding** – bypassing)

# Data forwarding

*ma il valore di \$1 si conosce  
già all'uscita della ALU*

qui aggiorna \$1

add \$1 \$2 \$3

sub \$4 \$1 \$5

FI	DI	CO	FO	EI	WO		
	FI	DI	CO	FO	EI	WO	

**1 solo ciclo di stallo**

FI	DI	CO	FO	EI	WO		
	FI	DI	CO	nop	FO	EI	WO

un circuito  
riconosce la dipendenza e  
**propaga in avanti** l'output  
della ALU

# Dipendenza dai dati - Soluzioni

1. Introduzione di fasi non operative (**nop**-stallo)
2. propagazione in avanti del dato richiesto (**data forwarding**)
  - dipende da architettura di pipeline e implementazione istruzioni
3. **riordino delle istruzioni**

## riordino delle istruzioni

programma C con 5 variabili  
che si riferiscono a indirizzi di memoria

```
a = b + e;  
c = b + f;
```

memoria indirizzata al byte (1 word=4 byte)

c	16
a	12
f	8
e	4
b	0

assumiamo  
corrisponda a (\$t0)  
così usiamo offset

compilatore produce il codice assembler

- associando i registri alle variabili del programma
- e trasferendo i dati tra la memoria e i registri

b - \$1    e - \$2    a - \$3  
f - \$4    c - \$5

```
lw  $1  0  ($t0)  
lw  $2  4  ($t0)  
add $3  $1  $2  
sw  $3  12 ($t0)  
lw  $4  8  ($t0)  
add $5  $1  $4  
sw  $5  16 ($t0)
```

# riordino delle istruzioni

programma C con 5 variabili  
che si riferiscono a indirizzi di memoria

```
a = b + e;  
c = b + f;
```

memoria indirizzata al byte (1 word=4 byte)

c	c	16
a	a	12
f	f	8
e	e	4
b	b	0

assumiamo  
corrisponda a (\$t0)  
così usiamo offset

```
lw $1 0 ($t0)  
lw $2 4 ($t0)  
add $3 $1 $2  
sw $3 12 ($t0)  
lw $4 8 ($t0)  
add $5 $1 $4  
sw $5 16 ($t0)
```

tutte dipendenze **Read after Write**

quindi servono degli **stalli**

(a seconda di come è definita la pipeline, qualche problema può risolversi con *data forwarding*)

# riordino delle istruzioni

programma C con 5 variabili  
che si riferiscono a indirizzi di memoria

```
a = b + e;  
c = b + f;
```

**riordinando le istruzioni** si sono “ridotte”  
le dipendenze **lw - add**

```
lw $1 0 ($t0)  
lw $2 4 ($t0)  
add $3 $1 $2  
sw $3 12 ($t0)  
lw $4 8 ($t0)  
add $5 $1 $4  
sw $5 16 ($t0)
```



```
lw $1 0 ($t0)  
lw $2 4 ($t0)  
lw $4 8 ($t0)  
add $3 $1 $2  
sw $3 12 ($t0)  
add $5 $1 $4  
sw $5 16 ($t0)
```