计算机体系结构

胡伟武、汪文祥

指令系统结构(ISA)

- 指令系统简介
- 指令系统的设计原则
- 指令系统的演变
- 指令系统组成
 - 地址空间
 - 操作数
 - 指令操作和编码
- RISC指令系统比较

指令系统简介

什么是指令系统

- 指令系统是计算机功能的抽象模型
 - 是软硬件的界面,所有软件最终都以指令的形式运行
 - 体现了结构设计者对计算机系统及其应用的深刻理解
 - 一个指令系统可以有多种实现(低功耗、高性能、软件模拟...)
- 指令系统结构不仅仅是关于指令功能的编码
 - 运行环境: 地址空间、异常和中断处理、存储管理、安全管理、Cache管理等
 - 运行环境差异比功能差异大,如MIPS有5组寄存器,PPC有14组



指令系统为什么重要

- 指令系统是计算机产业的枢纽,产业生态的基础
 - 指令系统是计算机软硬件的重要标准
 - 决定应用程序的二进制兼容(Wintel和AA都做到)
 - 是操作系统二进制兼容(Wintel做到、AA没做到)的重要因素
 - 如技术上比X86做得好的指令系统都死得差不多了
- 指令系统影响系统性能和实现复杂性等
 - · 如RISC/CISC, 32位/64位, 媒体指令, 向量指令等
 - 微结构对系统复杂性影响更大

指令系统是不断发展的

- 作为计算机软硬件的界面,指令系统是不断发展的
 - X86位宽从8位、16位、32位、64位不断发展
 - 功能从只支持定点、到浮点、到媒体指令、到向量指令
 - 向量指令又经历了MMX、SSE、SSE2、SSE3、SSE4、AVX等
- 技术和应用发展对指令系统提出新要求
 - 多核结构要求指令增加对多核同步、通信和数据一致性的支持
 - 向量部件需要指令系统增加专门的向量指令
 - 媒体类应用要求指令系统增加对媒体编解码的专门支持
 - 云计算要求指令系统增加对虚拟机的支持;等等

国际主流指令系统分析

- 目前三种较流行的指令系统: X86、ARM
 - X86:每年几亿片,垄断PC和服务器市场,虽受到ARM的一些威胁,但桌面的垄断地位难以动摇,并通过凌动阻止ARM向高端渗透
 - ARM:每年50-100亿片,在手持终端市场处于垄断地位,成功侵蚀MIPS的数字电视、机顶盒等市场,试图在云服务器等领域与X86竞争

• 其它指令系统

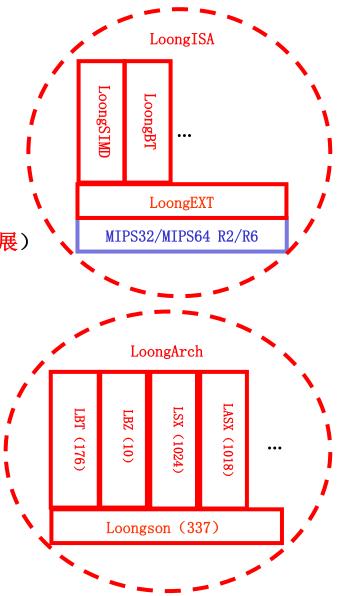
- MIPS: 每年5-10亿片, 在传统市场如打印机、网络等仍有一定势力
- PowerPC: 在汽车电子、工控、服务器领域还有一线生机
- Alpha、PA-RISC、Sparc、IA64: 基本上算死了
- RISC-V: 想成为CPU中的Linux, 道阻且长, 巨头联手逼向低端MCU

• 我国建设自主信息技术体系和产业生态需要自主指令系统

- 基于X86不可能打造自主生态;基于ARM不可能打造自主生态
- 基于MIPS不可能打造自主生态;基于RISC-V不可能打造自主生态

考虑兼容需求的自主指令系统

- LoongISA: 基于MIPS架构的UDI进行扩展
 - MIPS: 279条基础+900条SIMD+37条加解密
 - 基础扩展LoongEXT (共186条)
 - 二进制翻译扩展LoongBT (共157条)
 - 向量指令扩展LoongSIMD(共477条,不含256位扩展)
- LoongArch: 龙芯自主架构(2500+条指令)
 - "充分考虑兼容需求的自主指令系统"
 - 基础指令337条
 - 虚拟机扩展10条
 - 二进制翻译扩展(X86、ARM等) 176条
 - 128位向量扩展1024条
 - 256位向量扩展1018条



例: X86二进制翻译举例

| 0 | SUB | ECX | EDX | |
|---|-----|------------|-----|--|
| 1 | JE | X86_target | | |

• EFLAG问题

- X86通过EFLAG标志来表示运算结果并用于 转移条件
- MIPS没有EFLAG标志,需要40多条指令来 模拟
- 定义新的MIPS格式指令来产生EFLAG标志

| .00 | | SUBU | Result | Recx | Redx | |
|------|-----|------|---|----------|-------------------|-------------------|
| 0.01 | | SRL | Bst | Result | 31 | /*SF=Result[31]*/ |
| 0.02 | | BEQ | Result | R0 | L1 | |
| 0.03 | | ADD | Bzt | R0 | R0 | /*ZF=0*/ |
| 0.04 | | В | L2 | | | |
| 0.05 | | NOP | | | | |
| 0.06 | L1: | ADDI | Bzt | R0 | 1 | /*ZF=1*/ |
| 0.07 | L2: | SRL | Rtmp1 | Result | 31 | |
| 0.08 | | SRL | Rtmp2 | Redx | 31 | |
| 0.09 | | SRL | Rtmp3 | Recx | 31 | |
| 0.10 | | BEQ | Rtmp1 | Rtmp3 | L3 | |
|).11 | | NOP | | | | |
| 0.12 | | BEQ | Rtmp2 | Rtmp3 | L3 | |
|).13 | | NOP | <u> </u> | <u> </u> | | |
|).14 | | ADDI | Rof | R0 | 1 | /*OF=1*/ |
|).15 | | В | L4 | 1 | <u> </u> | |
| 1.16 | | NOP | 1 | | | |
| 0.17 | L3: | ADD | Rof | R0 | R0 | /*OF=0*/ |
|).18 | L4: | SRL | Rhigh2 | Recx | 16 | |
|).19 | | SRL | Rhigh1 | Redx | 16 | |
| 0.20 | | SUBU | Rtmp | Rhigh2 | Rhigh1 | |
| 0.21 | | BEQ | Rtmp | R0 | L5 | |
| 0.22 | | NOP | *************************************** | 111 | | |
|).23 | | BLTZ | Rtmp | L7 | | |
|).24 | | NOP | | | | |
|).25 | | В | L6 | | | |
| 0.26 | | NOP | | | | |
|).27 | L5: | SLL | Rlow2 | Recx | 16 | |
| 0.28 | | SRL | Rlow2 | Rlow2 | 16 | |
|).29 | | SLL | Rlow1 | Redx | 16 | |
| 0.30 | | SRL | Rlow1 | Blow1 | 16 | |
|).31 | | SUBU | Rtmp | Rlow2 | Rlow1 | |
|).32 | | BLTZ | Rtmp | L7 | 1110441 | |
|).33 | | NOP | 0.000.00 | | | |
|).34 | L6: | ADD | Bcf | R0 | R0 | /*CF=0*/ |
|).35 | | В | L8 | 110 | 110 | |
|).36 | | NOP | | | | |
|).37 | L7: | ADDI | Rcf | R0 | 1 | /*CF=1*/ |
|).38 | L8 | ADD | Recx | Result | R0 | |
| .00 | | BNE | Bzf | RO | MIPS target | |
| .01 | - | NOP | 6360 | 110 | (CONTRACTOR (POS) | |

ICT Confidential

| 0.0 | SUB | Result | Recx | Redx | /*Generating Sub result*/ |
|-----|--------|--------|-------------|------|---------------------------|
| 0.1 | X86SUB | Reflag | Recx | Redx | /*Generating EFLAGS*/ |
| 1.0 | X86JE | Reflag | MIPS_target | | /*Branch on EFLAGS*/ |

例; 访存地址翻译和加速

X86指令

mov1

0xc(%esi), %eax

QEMU softmmu: 翻译成MIPS后的快速路径(TLB命中的情况,共16条指令)

```
s1, 24(s0)
                       # load %esi, s0是结构体CPUX86State的基地址,24是esi寄存器对应的偏移。
1w
                       # 加偏移得到S2 = gva(guest虚拟地址)
addiu
         s2, s1, 12
1d
         at, -32(s0)
                      # 开始访问软TLB, 把gva翻译成host虚拟地址。取掩码
1d
      t9, -24(s0)
                      # 软tlb表头
                      # gva对应的表偏移
         t7, s2, 0x7
srl
and
         t7, t7, at
daddu
         t7, t7, t9
                        # 取软TLB表项内容
1wu
         at, 0(t7)
1i
         t9, -4093
1d
         t8, 16(t7)
                        # 软TLB存放gva和hva的偏移差值
         t9, t9, s2
and
         a0, s2, 0x0, 0x20
dext
         at, t9, not hit # 是否命中
bne
         a0, t8, a0
                      # gva -> hva (放a0寄存器)
daddu
                                                   不命中的情况下将保存上下文后调用一个QEMU函数
                         # 取出0xc(%esi)的值
         s2, 0 (a0)
1w
                                                   完成处理,代价在几百条指令以上
         s2, 0(s0)
                         # 存到%eax
sw
```

使用硬件TLB加速后的翻译

setmem <guest mem id> #使用龙芯TLB扩展,给guest地址提供专门machine id空间,用前缀指令和普通访存区分 lw 0xc(S5), S2 #X86的ESI/EAX分别映射到S5/S2寄存器,若不命中,例外处理用软件TLB路径访问,更新TLB

龙芯二进制翻译系统LAT

- Loongson Architecture Translator
- 技术路线: 动静结合、软硬结合、强化投入
- "十九八七"的设计目标(5%误差)
 - MIPS Linux应用: 静态/动态翻译, 效率100%
 - ARM Android应用:静态/动态翻译,效率90%
 - X86 Linux应用:动态翻译,效率80%
 - X86 Windows系统: 动态翻译, 效率70%

| 1:1 | | Android ARM应用 | | | |
|------------------------|----------------------------|---------------|--------------|--|--|
| Linux Loongarch应用 | LAT from MIPS LAT from X86 | | LAT from ARM | | |
| | Android(Loongarch) | | | | |
| 世上心世 無从 / 1 | | | | | |

指令系统的设计原则

指令系统的设计原则

- 指令系统在计算机系统中的位置
 - 硬件和软件的界面
 - 反映了结构设计者对计算机系统的认识
- 设计原则
 - 兼容性:对软件的包容性,长时间保持不变,如X86
 - 通用性:对软件的易用性,编译器和程序员觉得好用
 - 高效性:对硬件的易用性,便于CPU设计优化和不同性能的实现
 - 安全性:对软硬件安全的支持,支持通用操作系统,考虑不同的安全要求

影响指令系统设计的因素

• 工艺技术

- 早期的硬件昂贵,简化硬件是指令系统设计的主要因素
- 现在如何发挥存储层次的效率,如何利用芯片面积

• 系统结构

- 增加指令功能还是提高主频?
- 并行性: SIMD、向量、多发射(兼容性好)

• 操作系统

- 多进程支持、虚地址空间、安全等级、虚拟机等
- 编译技术与程序设计语言
 - 指令的表达能力
- 应用程序
 - 应用适应性、兼容性等

工艺技术对指令系统的影响

- 早期的指令系统设计主要考虑如何减少硬件
- 后来集成度的提高使得系统结构的优化成为可能
 - TLB、从32位到64位、SIMD媒体运算
- 由于CPU与存储器的速度差距,指令系统应能较好地利用存储层次,如通过并行或流水容忍延迟
 - Cache管理指令、预取指令
- 随着工艺的进一步发展,由于主频极限和功耗问题引起的多核结构需要特殊指令支持
 - 多线程管理和同步

系统结构对指令系统的影响

- 指令系统本身是系统结构发展的结果
 - 从16位、到32位、到64位
 - SIMD指令、从单核到多核等
- 指令系统的兼容性要求与系统结构发展的矛盾关系
 - 尽量不改变指令系统的前提下提高性能,如流水、多发射等
 - 尽量保持兼容,如Intel的做法
- 增加指令功能还是提高主频
 - RISC vs. CISC vs. VLIW
- 指令中如何体现并行性?
 - SIMD、多线程。。。

操作系统对指令系统的影响

- 操作系统专用的核心态指令和运行环境
- 多进程和虚空间
 - 页表与TLB的关系
 - 页保护: 读写权限
- 系统安全等级
 - 核心态和用户态管理
- 异常和中断的处理
 - 异常处理入口、ERET指令等
- 访存和访问I/0的区别
- 虚拟机: 支持多操作系统的快速切换

编译技术对指令系统的影响

- 指令是编译器的工作结果
 - 早期的指令系统主要考虑如何便于编程
 - 后期(如RISC)兼顾便于编程和实现效率
- 指令功能
 - 只有简单指令,甚至乘法都由加法和移位来实现
 - 具有复杂指令,如除法、开方
 - 更复杂的函数由库函数实现(如C库)
- 寄存器和存储器分配
 - 堆栈存放局部变量,全局数据区存放静态数据,堆存放动态数据
 - 为有效使用图着色启发式算法,至少需要16个通用寄存器
- 简单规整,提高编译效率
 - 正交性,如所有访存指令都可用所有寻址方式
 - 简化编译器取舍,如允许编译时确定常量,只提供基本的通用操作等

应用对指令系统的影响

- 指令系统归根到底是为应用设计的
 - 指令系统体系结构设计者对应用的精确理解
 - 指令系统随着应用的发展而发展,科学和工程技术、事务处理、网络和媒体 处理等应用在指令系统上都有相应的体现
- 应用要求指令系统保持兼容
 - 更新计算机时,兼容老的应用

指令系统的演变

指令系统的演变 – 分类

- 依据指令长度的不同,指令系统分为
 - 复杂指令系统(Complex Instruction Set Computer, 简称CISC), 其指令长度可变(x86: 1~15字节)
 - 精简指令系统(Reduced Instruction Set Computer, 简称RISC), 其指令长度比较固定
 - 超长指令字(Very Long Instruction Word, 简称VLIW),本质上是多条同时执行的指令的组合,其"同时执行"的特征由编译器指定,无需硬件进行判断

• 总体上看

 RISC技术有利于指令流水线的高效实现(X86处理器内部也把CISC翻译成简单操作来 优化流水线),VLIW技术用于指令流水线优化不是很成功

CISC指令系统

- 早期的CPU都采用CISC结构
 - IBM System360, Intel 8080/8086, Motorola 68000
 - 昂贵的软硬件系统要求兼容性
 - 计算机应用的发展要求新增指令
- 兼容性 vs. 历史包袱
 - Intel的辉煌和包袱
 - 指令集臃肿导致实现复杂,降低常用指令的运行效率
- 简单指令有利于高效实现
 - 程序中80%的指令只占指令集的20%
 - X86指令通过内部译码后的微操作类似于RISC

RISC指令系统

- 丢掉包袱,轻装上阵
- 核心思路: 简化
 - 简化指令功能: 执行时间短
 - 简化指令编码:译码简单
 - 简化指令间关系: 访存和运算分开
 - 例: R1=R2+R3、R4=R5+R6不相关,(R1)=(R2)+(R3)、(R4)=(R5)+(R6)可能相关
- Power, MIPS, ARM, SPARC, Alpha.....
- 现代指令系统对CISC和RISC的融合
 - 核心流水线采用RISC
 - 包含复杂功能的宏指令

VLIW指令系统

- 指令级并行(Instruction Level Parallelism,简称ILP)的极端
 - 同一个指令字中的多条指令不存在相关
 - 对编译器提出了更多的要求
- TRACE, Itanium (IA-64)
- 应用在早期的GPU中,GPGPU发展后遭弃用
 - AMD转向了SIMT的GCN架构

RISC、CISC、VLIW示例

| | bits | 6 | 5 | 5 | | 5 | 5 | 6 | |
|-------------|---------|-------------|-------|-------|----|--------|---------|--------|------------|
| DICC | R-type | OP | RS1 | RS2 | | RD | SA | OPX | |
| RISC (MIPS) | I-type | OP | RS1 | RS2 | | I | mmediat | e | |
| (11110) | J-type | OP | | | - | Γarget | | | |
| | | | | | | | | | |
| | bytes | 1 | 1 | | | 1 | 1 | | |
| | PREFIX | Instruction | Addr | -size | Oı | o-size | Segr | nent | |
| CISC | PKEFIA | Prefix | Pre | fix | P | refix | Ove | ride | |
| (X86) | bytes | 1 or 2 | 0 or | 1 | 0 | or 1 | 0,1,2 | or 4 | 0,1,2 or 4 |
| | GENERAL | OpCode | Mod- | ·R/M | , | SIB | Displac | cement | Immediate |
| | L | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | |
| | bits | 41 | 41 | - | | 41 | 5 | | |
| | BUNDLE | INST 2 | INS | T 1 | IN | IST 0 | Tem | plate | |
| VLIW | | | | | | | | | |
| (IA-64) | bits | 14 | 7 | 7 | | 7 | | 6 | |
| | INST | Op | Reg 1 | Reg | 2 | Reg3 | Pre | dicate | |

指令系统的演变---系统管理

• 存储管理的演变

- 连续实地址:各程序数据连续存放,显式保证不冲突
- 段式: 分为多个段, 通过相对段的偏移来访问
- · 页式:将虚地址和实地址的对应关系组织为页表(TLB)
- 段页式: 融合段式和页式

• 运行级别的演变

- 唯一实模式: 无管理
- 保护模式: 权限管理,核心态和用户态(kernel/user)
- 调试模式:调试支持,ARM JTAG、MIPS EJTAG
- 客户模式:虚拟机支持,host/guest

• 满足现代操作系统的发展要求

MIPS32存储空间分段/页情况

| 地址范围 | 容量 | 映射方式 | Cached | 访问权限 |
|---------------------------|-------|---------------|--------------|--------------------------|
| 0xe0000000- 0xffffffff | 0.5GB | 查找TLB | Yes (TLB) | Kernel |
| 0xc0000000- 0xdfffffff | 0.5GB | 查找TLB | Yes (TLB) | Kernel, Supervisor |
| 0xa0000000- 0xbfffffff | 0.5GB | 地址-0xa0000000 | No | Kernel |
| 0x80000000- 0x9fffffff | 0.5GB | 地址-0x80000000 | Yes (Config) | Kernel |
| 0x00000000- 0x7fffffff | 2GB | 查找TLB | Yes (TLB) | Kernel, Supervisor, User |

运行级别的演变 - MIPS

| | Root CP0 | | | | | | | | | |
|--------------|----------------|----------------|----------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|---------|--|--|
| Debug. DM | Status. ERL | Status. EXL | GuestCtl 0. GM | Status. KSU | Status. ERL | Status. EXL | Status. KSU | 模式 | | |
| 1 | Don't care | | | | | | | 调试模式 | | |
| 0 | 1 | | | Don't care | | | | | | |
| | 0 | 1 | | | Don | | | | | |
| | | 0 | 0 | 00 | | Don't care | | | | |
| | | | | 01 | | 根-监管模式 | | | | |
| | | | | 10 | | 根-用户模式 | | | | |
| | | | 1 | Don' t | 1 | 1 Don't care | | | | |
| | | | | care | 0 | 1 | Don't care | | | |
| | | | | | | 0 | 00 | | | |
| | | | | | | | 01 | 客户-监管模式 | | |
| | | | | | | | 10 | 客户-用户模式 | | |

指令系统组成

指令系统的组成

- 指令的主、谓、宾
 - CPU、操作、操作数
- 操作
 - 算术与逻辑运算、转移、访存、系统指令。。
- 操作数
 - 数据类型: 定点/浮点, 32位/64位。。
 - 访存对象:字节/半字/字/双字,大/小尾端。。
 - 寻址方式: 寄存器、立即数、直接、间接。。
- 指令编码
 - 定长、变长

指令系统组成

---操作数的存储(地址空间)

地址空间的组成

- 寄存器空间
 - 整数通用寄存器
 - 浮点通用寄存器
 - 协处理器寄存器
- 系统内存空间
 - 内存空间
 - I0空间
- 访问方式
 - 寄存器: 在指令中以寄存器号引用
 - 系统内存: 访存指令

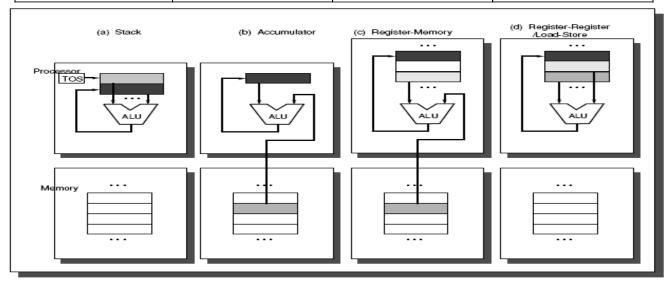
指令系统的地址空间的演变

- 堆栈型(Stack): 零地址指令
 - 操作数在栈顶,运算操作不用指定操作数
- 累加器型 (Accumulator): 单地址指令
 - 一个操作数总在累加器中,结果也写回累加器
- 寄存器型(Register): 多地址指令
 - Register-Register型
 - Register-Memory型
 - Memory-Memory型

不同类型指令功能举例

- 例子: 不同指令系统完成C=A+B的指令序列
 - 假设A、B、C在内存中不同的单元

| Stack | Accumulator | Register (register- memory) | Register (load-store) |
|--------|-------------|-----------------------------------|--------------------------|
| Push A | Load A | Load R1, A | Load R1,A |
| Push B | Add B | Add R1, B | Load R2,B |
| Add | Store C | Store C, R1 | Add R3,R1,R2 |
| Pop C | | | Store C R3 |



指令系统类型的发展

- 早期的计算机多用堆栈和累加器型指令
 - 出于降低硬件复杂度的考虑
 - 现在已经不用(Intel有点例外), JAVA字节码使用堆栈结构
- 1980年代后的机器主要是寄存器型
 - 访问寄存器比访问存储器快, 便于编译器使用和优化
 - 寄存器可以用来存放变量,减少访存次数
 - 寄存器间的相关容易判断,易于实现流水线、多发射、乱序执行等
 - X86通过把复杂指令翻译成类似于RISC的内部操作并使用RISC指令流水线技术提高性能, X86的向量指令也是寄存器型
- RISC的不断复杂化
 - 内存离寄存器越来越远,以寄存器为中心的结构增加了不必要的数据搬运开销(如 memcpy)
 - 向量指令、超越函数指令、Transacitonal memory等

不同指令系统通用寄存器数量

| 指令集 | 整数通用寄存器数 |
|---------|-----------------------------------|
| Itanium | 128 |
| VAX | 16 |
| ARMv8 | 31 |
| PowerPC | 32 |
| Alpha | 32(including "zero") |
| SPARC | 32(including "zero") |
| MIPS | 4-32(including "zero") |
| ARMv7 | 7 in 16bit thumb mode,14 in 32bit |
| X86 | 8 in 16/32bit,16 in 64bit |

MIPS寄存器空间

- 32个整数通用寄存器
 - \$0 \$31 (\$0总是返回0)
- 32个浮点通用寄存器
 - \$f0 \$f31
- 控制寄存器
 - 仅0S使用
- 若干协处理器寄存器
 - DSP, MSA·····

| 出ってな | 絶 旦 | 28 四 | | | |
|------------|------------|--------------------------------|--|--|--|
| 助记符 | 编号 | 说明 | | | |
| SR | 12 | 状态寄存器,包含CPU特权等级、中断使能和其他模式配置。 | | | |
| Cause | 13 | 标记异常和中断发生的原因。 | | | |
| EPC | 14 | 异常程序计数器,异常和中断处理结束后的重新 执行地址。 | | | |
| Count | 9 | 组成一个简单但有用的高精度内部计数器。 | | | |
| Compare | 11 | | | | |
| BadVAddr | 8 | 存放导致地址相关异常的程序地址。 | | | |
| Context | 4 | 存储管理(TLB)相关寄存器,将在第五章进行 | | | |
| EntryHi | 10 | 详细介绍。 | | | |
| EntryLo0-1 | 2-3 | | | | |
| Index | 0 | | | | |
| PageMask | 5 | | | | |
| Random | 1 | | | | |
| Wired | 6 | | | | |
| PRId | 15 | CPU类型和版本标识。 | | | |
| Config | 16 | CPU设置参数,依据实现而不同。 | | | |
| Config1-3 | 16.1-3 | | | | |
| EBase | 15.1 | 异常入口指针基地址,多处理器时作为CPU标识。 | | | |
| IntCtl | 12.1 | 向量中断和中断优先级相关设置。 | | | |
| SRSCtI | 12.2 | 影子寄存器相关控制。 | | | |
| SRSMap | 12.3 | | | | |
| CacheErr | 27 | 用于分析内存错误的寄存器。 | | | |
| ECC | 26 | | | | |
| ErrorEPC | 30 | | | | |
| TagLo | 28.0 | cache操作相关寄存器。 | | | |
| DataLo | 28.1 | | | | |
| TagHi | 29.0 | | | | |
| DataHi | 29.1 | | | | |
| Debug | 23.0 | EJTAG调试单元相关寄存器。 | | | |
| DEPC | 24.0 | | | | |
| DESAVE | 31.0 | | | | |
| WatchLo | 18.0 | 数据观测点寄存器,当CPU对该地址进行访存时 | | | |
| WatchHi | 19.0 | 会触发异常。 | | | |
| PerfCtl | 25.0 | 性能计数器寄存器。 | | | |
| PerfCnt | 25.1 | | | | |
| LLAddr | 17.0 | 存放LL指令的地址。 | | | |
| HWREna | 7.0 | 决定哪些硬件寄存器对用户特权程序可访问。 | | | |
| | | | | | |

Linux/MIPS虚拟地址空间安排

· IO空间?

- X86规定了独立的IO空间,使用专门的in/out指令来访问
- MIPS/ARM不区分IO空间和内存空间,使用同样的访存指令

| 0xFFFFFFF | mapped(kseg2/3) |
|-------------|--|
| 0xC000 0000 | 内核模块 vmalloc |
| | Unmapped uncached(kseg1) Uncached phy mem, |
| 0xA000 0000 | ROM,Register,PCI IO/MEM etc. |
| 0x8000 0000 | Unmapped cached(kseg0) 内核数据和代码 |
| | 32-bit user space(kuseg) (2GB) |
| 0x0000 0000 | |

指令系统组成

---操作数的表示

数据类型和大小

• 类型:

- 整数、实数、字符、十进制数
- 字节、半字、字、双字
- IEEE 754格式

• 类型的表示

- 一般由操作码来区分不同类型
- 专门的类型标志

数据类型的分布

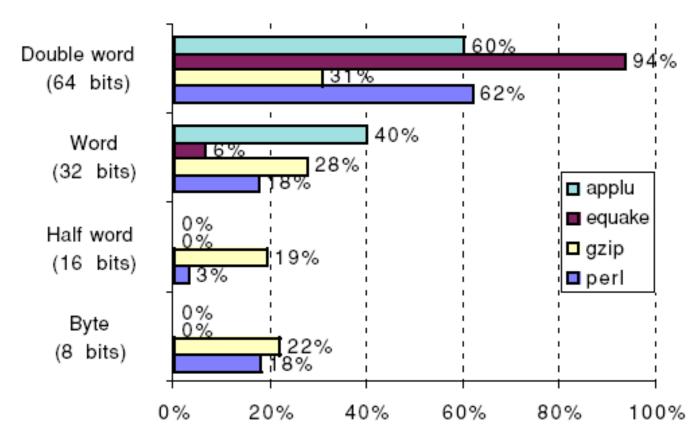


FIGURE 2.12 Distribution of data accesses by size for the benchmark programs. The double word data type is used for double-precision floating-point in floating-point programs and for addresses, since the computer uses 64-bit addresses. On a 32-bit address computer the 64-bit addresses would be replaced by 32-bit addresses, and so almost all double-word accesses in integer programs would become single word accesses.

访存对象

- 存储器按字节编址
 - 所有地址都是字节地址
 - 访问长度:字节、半字、字、双字
- 访存地址是否对齐(Aligned vs. Misaligned)
 - 地址对齐简化硬件设计:如字地址最低两位为0
 - 跨数据通路边界的访问可能需要访问两次RAM
 - 如何支持不对齐访问(如串操作)
- 大尾端 (Big Endian) 和小尾端 (Little Endian)
 - Little Endian地址指向一个字的最右字节
 - Big Endian 反之

寻址方式

| 寻址方式 | | 格式 | 含义 |
|---------------|-----|-----------------|---|
| Register | ADD | R1, R2 | regs[R1]=reg[R1]+reg[R2] |
| Immediate | ADD | R1, #2 | regs[R1]=reg[R1]+2 |
| Displacement | ADD | R1, 100(R2) | regs[R1]=reg[R1]+mem[100+reg[R2]] |
| Reg. Indirect | ADD | R1, (R2) | regs[R1]=reg[R1]+mem[reg[R2]] |
| Indexed | ADD | R1, (R2+R3) | regs[R1]=reg[R1]+mem[reg[R2]+reg[R3]] |
| Absolute | ADD | R1, (100) | regs[R1]=reg[R1]+mem[100] |
| Mem. Indirect | ADD | R1, @(R2) | regs[R1]=reg[R1]+mem[mem[reg[R2]]] |
| Autoincrement | ADD | R1, (R2)+ | regs[R1]=reg[R1]+mem[reg[R2]], reg[R2]=reg[R2]+d |
| Autodecrement | ADD | R1, -(R2) | reg[R2]=reg[R2]-d, regs[R1]=reg[R1]+mem[reg[R2]] |
| Scaled | ADD | R1, 100(R2)[R3] | regs[R1]=reg[R1]+ mem[100+reg[R2]+reg[R3]*d] |

常用寻址方式

- 三个程序在VAX机上的统计
 - 寄存器访问占一半,存储器访问占一半
 - 简单寻址方式占存储器访问的的97%

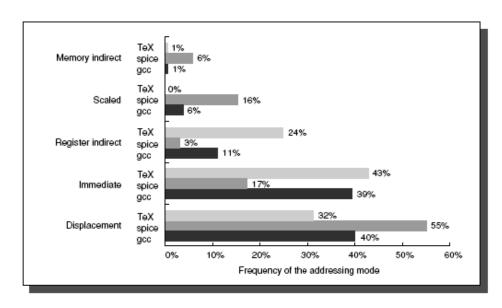


FIGURE 2.7 Summary of use of memory addressing modes (including immediates). These major addressing modes account for all but a few percent (0% to 3%) of the memory accesses. Register modes, which are not counted, account for one-half of the operand references, while memory addressing modes (including immediate) account for the other half. Of course, the compiler affects what addressing modes are used; see section 2.11. The memory indirect mode on the VAX can use displacement, autoincrement, or autodecrement to form the initial memory address; in these programs, almost all the memory indirect references use displacement mode as the base. Displacement mode includes all displacement lengths (8, 16, and 32 bit). The PC-relative addressing modes, used almost exclusively for branches, are not included. Only the addressing modes with an average frequency of over 1% are shown. The data are from a VAX using three SPEC89 programs.

偏移量值的分布

- SPEC CPU2000在Alpha结构(最大偏移为16位)上的统计
 - 小偏移和大偏移较多,大偏移(14位以上)多数为负数
 - 跟数据在内存中的分布有关

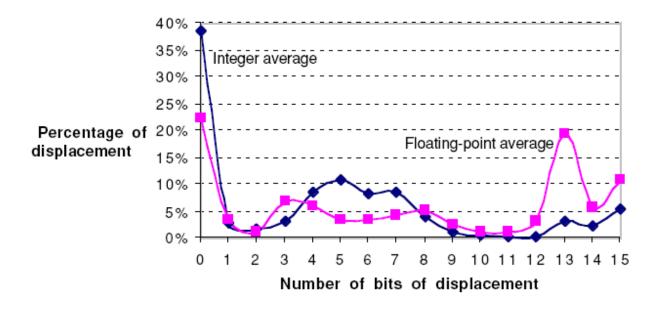


FIGURE 2.8 Displacement values are widely distributed. There are both a large number of small values and a fair number of large values. The wide distribution of displacement values is due to multiple storage areas for variables and different displacements to access them (see section 2.11) as well as the overall addressing scheme the compiler uses. The x axis is \log_2 of the displacement; that is, the size of a field needed to represent the magnitude of the displacement. Zero on the x axis shows the percentage of displacements of value 0. The graph does not include the sign bit, which is heavily affected by the storage layout. Most displacements are positive, but a majority of the largest displacements (14+ bits) is negative. Since this data was collected on a computer with 16-bit displacements, it cannot tell us about longer displacements. These data were taken on the Alpha architecture with full optimization (see section 2.11) for SPEC CPU2000, showing the average of integer programs (CINT2000) and the average of floating-point programs (CFP2000).

立即数的比例

- SPEC CPU2000在Alpha结构上的统计
 - ALU操作定点1/4、浮点1/5需要立即数
 - Load操作有近1/4是取立即数(没有真正访存)
 - 平均定点1/5、浮点1/6的指令需要立即数

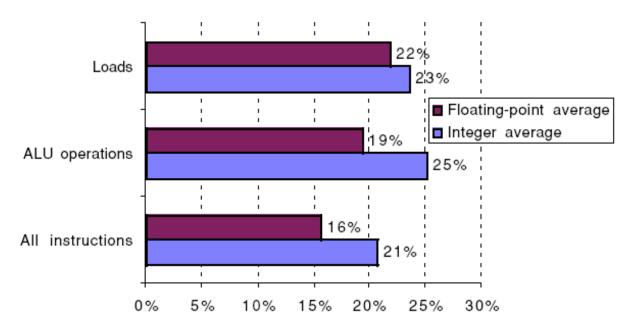


FIGURE 2.9 About one-quarter of data transfers and ALU operations have an immediate operand. The bottom bars show that integer programs use immediates in about one-fifth of the instructions, while floating-point programs use immediates in about one-sixth of the instructions. For loads, the load immediate instruction loads 16 bits into either half of a 32-bit register. Load immediates are not loads in a strict sense because they do not access memory. Occasionally a pair of load immediates is used to load a 32-bit constant, but this is rare. (For ALU operations, shifts by a constant amount are included as operations with immediate operands.) These measurements as in Figure 2.8.

立即数值的分布

- SPEC CPU2000在Alpha结构上的统计
 - CINT2000中20%、CFP2000中30%的立即数是负的
 - 在支持32位立即数的 VAX上统计表明, 20%-30%立即数大于16位

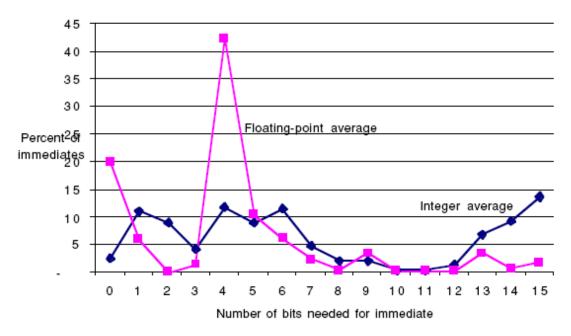


FIGURE 2.10 The distribution of immediate values. The *x* axis shows the number of bits needed to represent the magnitude of an immediate value—0 means the immediate field value was 0. The majority of the immediate values are positive. About 20% were negative for CINT2000 and about 30% were negative for CFP2000. These measurements were taken on a Alpha, where the maximum immediate is 16 bits, for the same programs as in Figure 2.8. A similar measurement on the VAX, which supported 32-bit immediates, showed that about 20% to 25% of immediates were longer than 16 bits.

寻址方式小结

- 至少支持以下寻址方式
 - Register
 - Immediate
 - Displacement
 - Register indirect
- 指令中常数位数
 - 地址偏移量位数12-16位
 - 立即数位数8-16位

指令系统组成

---指令操作和编码

指令操作

• 算术和逻辑运算指令

- 加、减、乘、除、开方。。
- 移位: 左移与右移、逻辑移位与算术移位。。
- 与、或、非、异或。。
- 格式转换。。

• 访存指令: 取数、存数

- 不同长度和不同类型: 定点/浮点, 字节/半字/字/双字
- 不同寻址方式

• 转移指令

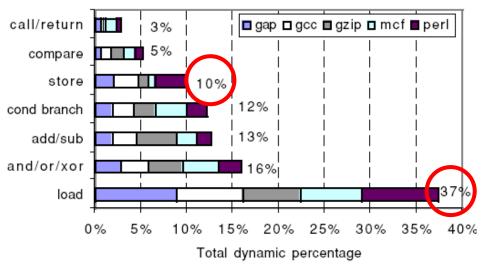
- 相对/绝对、直接/间接、条件/无条件
- 系统管理指令
 - TLB管理、Cache管理、异常管理、安全管理

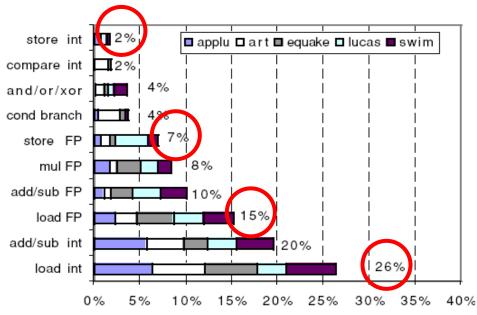
常见指令操作

- 最常用的指令是简单指令
 - SPECint92的X86指令统计
 - 把这些简单指令做得快一点,其他慢一点没关系

| 编号 | 指令 | 比例 |
|----|--------------------|-----|
| 1 | Load | 22% |
| 2 | Conditional branch | 20% |
| 3 | Compare | 16% |
| 4 | Store | 12% |
| 5 | Add | 8% |
| 6 | And | 6% |
| 7 | Sub | 5% |
| 8 | Move reg-reg | 4% |
| 9 | Call | 1% |
| 10 | Return | 1% |
| 总计 | | 96% |

SPEC CPU2000动态指令分布





Total dynamic percentage

转移指令

- 转移指令类型
 - 条件转移/无条件转移
 - 过程调用/过程返回
- 转移地址类型
 - 相对: PC+偏移量
 - 绝对: 指令中给出转移地址
 - 间接:根据寄存器内容转移(编译器不知道目标地址),如Switch语句、函数指针、 动态链接、过程返回等

转移指令特点

- SPEC CPU2000在Alpha结构上的统计
 - 条件转移最多

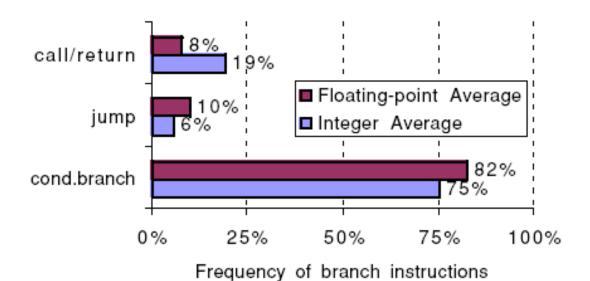


FIGURE 2.19 Breakdown of control flow instructions into three classes: calls or returns, jumps, and conditional branches. Conditional branches clearly dominate. Each type is counted in one of three bars. The programs and computer used to collect these statistics are the same as those in Figure 2.8.

转移指令偏移量位数

- SPEC CPU2000在Alpha结构上的统计
 - 多数是4-8位
- 虚拟机生成的代码放得较远,转移指令偏移量大

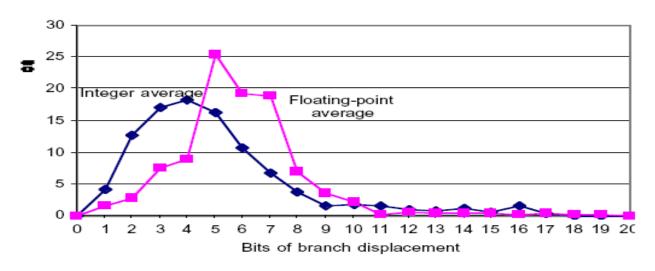
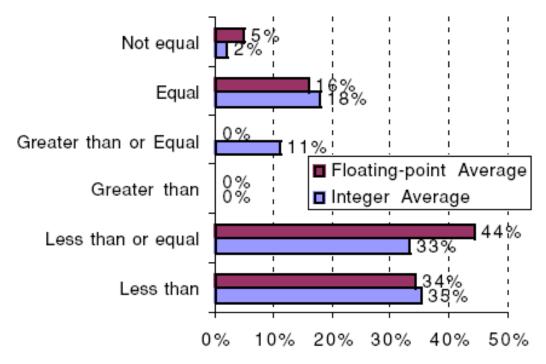


FIGURE 2.20 Branch distances in terms of number of instructions between the target and the branch instruction. The most frequent branches in the integer programs are to targets that can be encoded in four to eight bits. This result tells us that short displacement fields often suffice for branches and that the designer can gain some encoding density by having a shorter instruction with a smaller branch displacement. These measurements were taken on a load-store computer (Alpha architecture) with all instructions aligned on word boundaries. An architecture that requires fewer instructions for the same program, such as a VAX, would have shorter branch distances. However, the number of bits needed for the displacement may increase if the computer has variable length instructions to be aligned on any byte boundary. Exercise 2.1 shows the accumulative distribution of this branch displacement data (see Figure 2.42 on page 173). The programs and computer used to collect these statistics are the same as those in Figure 2.8.

转移条件的分布

- SPEC CPU2000在Alpha结构上的统计
 - 小于、等于、小于或等于比较最多



Frequency of comparison types in branches

FIGURE 2.22 Frequency of different types of compares in conditional branches. Less than (or equal) branches dominate this combination of compiler and architecture. These measurements include both the integer and floating-point compares in branches. The programs and computer used to collect these statistics are the same as those in Figure 2.8

转移条件的表达

- 根据条件位判断转移
- 直接比较寄存器内容转移

| Name | Examples | How condition is tested | Advantages | Disadvantages |
|------------------------|--|---|---|---|
| Condition code (CC) | 80x86, ARM, PowerPC, SPARC, SuperH | Special bits are set by ALU operations, possibly under program control. | Sometimes condition is set for free. | CC is extra state. Condition codes constrain the ordering of instructions since they pass information from one instruction to a branch. |
| Condition register | Alpha, MIPS | Tests arbitrary register with the result of a comparison. | Simple. | Uses up a register. |
| Compare and branch | PA-RISC, VAX | Compare is part of the branch. Often compare is limited to subset. | One instruction rather than two for a branch. | May be too much work per instruction for pipelined exe- cution. |

FIGURE 2.21 The major methods for evaluating branch conditions, their advantages, and their disadvantages. Although condition codes can be set by ALU operations that are needed for other purposes, measurements on programs show that this rarely happens. The major implementation problems with condition codes arise when the condition code is set by a large or haphazardly chosen subset of the instructions, rather than being controlled by a bit in the instruction. Computers with compare and branch often limit the set of compares and use a condition register for more complex compares. Often, different techniques are used for branches based on floating-point comparison versus those based on integer comparison. This dichotomy is reasonable since the number of branches that depend on floating-point comparisons is much smaller than the number depending on integer comparisons.

指令编码

• 需要考虑的因素

- 操作码部分比较简单
- 操作数的个数、类型对指令长度影响很大
- 变长指令程序代码短、定长指令实现简单

• 编码方法

- 定长: RISC
- 变长: VAX的指令1-53字节, 其中ADD指令3-19字节, Intel的X86指令1-17字节
- 混合: IBM 360/370, MIPS16, Thumb, TI TMS320C54x

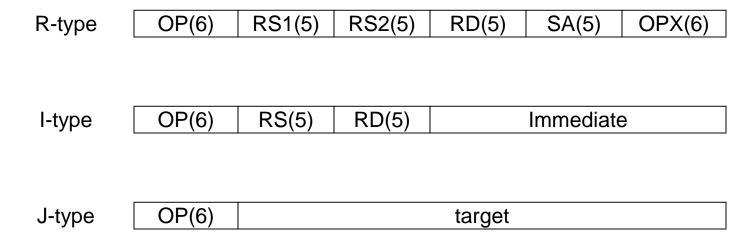
从上述分析可以看出

- 简单操作和简单寻址方式用得最多
 - 10种简单操作指令占96%
 - 寄存器, 立即数, 偏移寻址, 寄存器间接寻址四种寻址方式
- 简单指令便于高效实现和使用
 - load-store结构简化硬件设计,提高主频
 - 定长简化译码
 - 符合编译器"常用的做得快,少用的只要对"的原则
- 硬件优化应充分考虑兼容性
 - 流水、多发射不改变指令系统
 - 流水、多发射技术在load-store指令系统上容易实现
- 上述原因呼唤RISC系统结构
 - 简单是最复杂的创新

一个"典型"的RISC

- 32位定长指令
- 32个32位通用寄存器
- 三寄存器操作数运算指令
- Load-Store指令,基址+偏移量寻址方式
- 简单转移条件

MIPS指令格式



MIPS指令类型

- 访存指令(包括定点和浮点)
- 运算指令 (包括定点和浮点)
- 比较和转移指令(包括定点和浮点)
- 系统管理指令
 - TLB、CACHE、例外处理
 - TRAP, Breakpoint

RISC发展历史

RISC发展过程(1)

- 1964年CDC公司推出的CDC 6600是第一台超级计算机,具备了RISC的一些基本特征
 - CDC 6600的设计者认识到为了实现有效的流水技术,需要简化体系结构: Load-Store 结构
 - 记分板 (Score-Boarding) 动态流水线调度
 - 乱序执行(Out-of-Order)技术
- 1976年的Cray-1向量机使用了与CDC 6600类似想法
 - Cray是CDC 6600的主要设计者之一
- 上述简化结构以高效实现的想法在60-70年代没有受到小型机和微处理 器设计者的重视

RISC发展过程(2)

- 1968年John Cocke在IBM的San Jose研究中心开始ASC(Advanced Scientific Computer)项目的研究
 - 基本思想是让编译器做更多的指令调度以减少硬件复杂度
 - 还提出了每个周期发射多条指令的思想
 - ASC计划后来被取消,Cocke在1971年到Future System
- 1975年Cocke到IBM的Yorktown研究中心开始研制IBM 801,801是最早开始设计的RISC处理器
 - Cocke获得了Eckert-Mauchly和Turing奖
 - 801是PowerPC的前身
- 比801稍晚开始的有Patterson在Berkeley的RISC-I及RISC-II与Hennessy 在Standford的MIPS项目
 - 这两个大学的研究生曾参与801项目的研究,后来返回大学
 - RISC-II是SPARC的前身,MIPS项目是MIPS处理器前身

RISC发展过程(3)

- 801的项目经理Joel Birnbaum到HP创立了PA-RISC
- DEC在推出Alpha之前曾经使用MIPS处理器三年
- 从上述发展过程不难解释刚开始时五个RISC处理器的相似性
- 后来每个RISC处理器有了不同的发展
 - 如Alpha的指令简单,容易高主频实现,"a speed demon"
 - PowerPC指令功能强,灵活,架构上追求ILP ,"a brainiac "
- 最近Berkeley推出的RISC-V
 - Berkeley在RISC-I/II演变成SPARC后又发展了SOAR、SPUR
 - RISC-V是Berkeley的第五代指令系统, V还代表Victory
- 现代X86处理器内部的核心也是RISC结构

RISC指令系统的发展

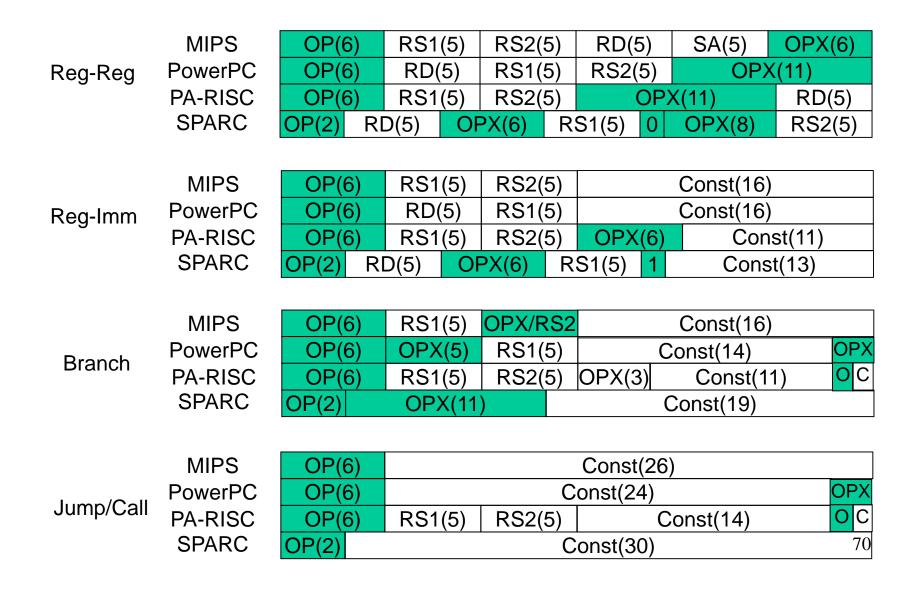
| | MIPS | ALPHA | PA-RISC | SPARC | PowerPC |
|------|-------------------|----------------|----------------------|-------------------|----------------------|
| 1986 | MIPS I | | PA-RISC 1.0 | | RT/PC |
| 1987 | | | | SPARC v8 | |
| 1988 | | | | | |
| 1989 | MIPS II | | | | |
| 1990 | | | PA-RISC 1.1 | | Power 1 |
| 1991 | | | | | |
| 1992 | MIPS III (64b) | Alpha (64b) | | | |
| 1993 | | | | | Power 2& Power PC |
| 1994 | MIPS IV (64b) | | | SPARC v9 (64b) | |
| 1995 | | | | | Power PC (64b) |
| 1996 | | | PA-RISC 2.0 (64b) | | |

常见RISC指令系统的比较

常见RISC指令系统比较

- 通过比较常见RISC处理器的指令加深对RISC的了解
 - MIPS, PA-RISC, PowerPC, SPARC
- 通过以下方面进行比较
 - 指令格式
 - 寻址方式
 - 指令功能

指令格式比较



寻址方式比较

| 寻址方式 | MIPS IV | PA-RISC 1.0 | PowerPC | SPARC v9 |
|-------------------------|----------|-------------|----------|----------|
| Register | √ | √ | √ | √ |
| lmm. | √ | ✓ | √ | ✓ |
| Disp. (reg+offser) | √ | ✓ | √ | ✓ |
| Indexed(reg+reg) | √ (FP) | ✓ | √ | ✓ |
| Scaled(reg+scaled reg) | | √ | | |
| (reg+offset+update reg) | | ✓ | √ | |
| (reg+reg+update reg) | | ✓ | √ | |

指令功能比较

- 所有RISC处理器都有一些公共指令
 - load/store指令
 - 算术运算及逻辑指令
 - 控制流指令
 - 系统管理指令
- 不同处理器在发展过程中形成的特色举例
 - MIPS的非对齐访问
 - SPARC的寄存器窗口
 - PowerPC的Link和Count寄存器
 - HP的Nullification

• •••••

Load/Store指令

- 对任何GPR和FPR进行存取操作
 - 通常RO总是为0
- MIPS的例子

| OpCode | Description |
|--------|------------------------|
| LB | Load Byte |
| LBU | Load Byte Unsigned |
| LH | Load Halfword |
| LHU | Load Halfword Unsigned |
| LW | Load Word |
| LWL | Load Word Left |
| LWR | Load Word Right |
| SB | Store Byte |
| SH | Store Halfword |
| SW | Store Word |
| SWL | Store Word Left |
| SWR | Store Word Right |

ALU指令

- 所有ALU指令都是寄存器型的
- ALU的常见操作有加、减、与、或、异或、移位、比较,乘除法在专门的部件进行
- · MIPS的例子

| OpCode | Description | OpCode | Description | OpCode | Description | | |
|--------|-------------------------------------|--------|---------------------------|--------|-------------------|--|--|
| ADDI | Add Immediate | ADD | Add | MULT | Multiply | | |
| ADDIU | Add Immediate Unsigned | ADDU | Add Unsigned | MULTU | Multiply Unsigned | | |
| SLTI | Set on Less Than Immediate | SUB | Subtract | DIV | Divide | | |
| SLTIU | Set on Less Than Immediate Unsigned | SUBU | Subtract Unsigned | DIV | | | |
| | - | SLT | Set on Less Than | DIVU | Divide Unsigned | | |
| ANDI | AND Immediate | SLTU | Set on Less Than Unsigned | MFHI | Move From HI | | |
| | | AND | AND | MTHI | Move To HI | | |
| ORI | OR Immediate | OR | OR | MFLO | Move From LO | | |
| XORI | Exclusive OR Immediate | XOR | Exclusive OR | | MOVE PIONI LO | | |
| LUI | Load Upper Immediate | NOR | NOR | MTLO | Move To LO 74 | | |

控制流指令

- 绝对跳转jump和相对转移branch
- MIPS的例子

| OpCode | Description |
|--------|--|
| J | Jump |
| JAL | Jump And Link |
| JR | Jump Register |
| JALR | Jump And Link Register |
| BEQ(L) | Branch on Equal (Likely) |
| BNE | Branch on Not Equal |
| BLEZ | Branch on Less Than or Equal to Zero |
| BGTZ | Branch on Greater Than Zero |
| BLTZ | Branch on Less Than Zero |
| BGEZ | Branch on Greater Than or Equal to Zero |
| BLTZAL | Branch on Less Than Zero And Link |
| BGEZAL | Branch on Greater Than or Equal to Zero And Link |
| | |

条件转移的条件判断

- SPARC v8使用4位条件码(CC),该条件码在程序状态字中
 - 整数运算指令设置CC,条件转移指令检测CC
 - 浮点运算有另外两位CC
 - v9为了支持64位运算增加了4位整数CC,3位浮点CC
- MIPS直接比较寄存器内容判断是否转移
 - MIPS III浮点部件有一位条件码,记录cmp指令的结果
 - MIPS IV有多位浮点条件码
- PowerPC有4位CC,一个条件寄存器中有8份4位CC
 - 整数和浮点运算各1位,其它用于比较指令。
 - Branch指令需指定根据哪一位进行转移
 - 运算指令中有一位指定该指令是否影响CC

系统管理指令

- 原子操作指令
- 存储管理指令
- 例外管理指令
- 共享存储同步指令
- 等等

原子操作指令

- 以MIPS的LL和SC指令 为例
 - LL(Load Linked)取数且置系统中LLbit为1
 - LL为1时,处理器检查相应单元是否被修改,如果其它处理器或设备访问了相应单元或执 行了ERET操作,LLbit置为0
 - 执行SC(Store Conditional)时若LLbit为1,则成功,目标寄存器为1;否则存数不成功,目标寄存器为0

```
L1: LL R1, (R3)

ADD R2, R1, 1

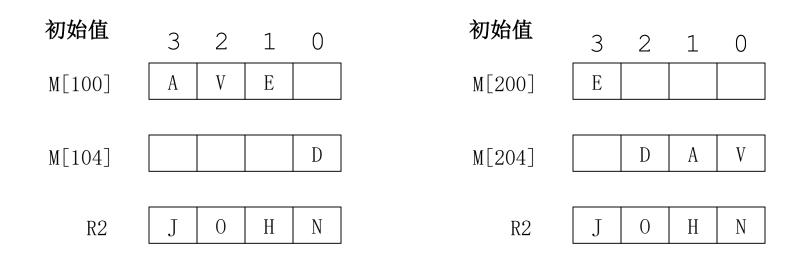
SC R2, (R3)

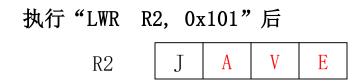
BEQ R2, 0, L1

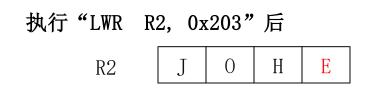
NOP
```

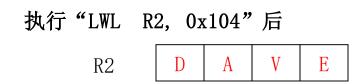
MIPS特色一非对齐访存指令

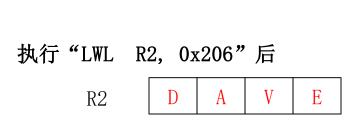
• 边界不对齐的数据传送(小尾端)











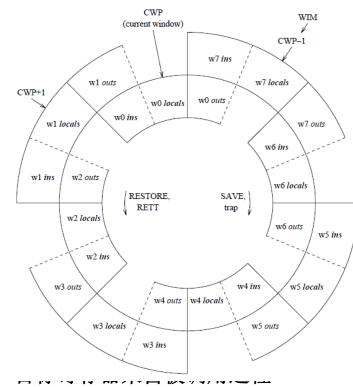
LWL/LWR指令举例

- 如果没有它们,取一个不对齐的字需要10条指令
 - 包括4个load/store并需要一个临时寄存器:

```
rt,3(base)
1bu
sll
     rt, rt, 24
     rtmp, 2(base)
1bu
sll
     rtmp, rtmp, 16
     rt, rt, rtmp
or
1bu
     rtmp,1(base)
sll
     rtmp, rtmp, 8
     rt, rt, rtmp
or
1bu
     rtmp,rtmp,0(base)
     rt, rt, rtmp
or
```

SPARC特色一寄存器窗口

- 2-32个寄存器窗口,用于不同过程
 - 8个全局寄存器用于存放全局变量
 - 24个局部寄存器
 - 8个输入参数,8个局部变量,8个输出参数
 - 过程调用和退出不用把现场保留到存储器
- SAVE和RESTORE指令
 - SAVE: 功能同ADD,源寄存器来自调用过程(caller), (callee),该指令自动修改寄存器窗口指针CWP--
 - · RESTORE: 功能同ADD,源寄存器来自被调用过程(callee),目标寄存器来自调用过程(caller),该指令自动修改寄存器窗口指针CWP++
- AMD AM29000的局部寄存器窗口大小可变,全局寄存器64个



PowerPC特色一Link和Count寄存器

- Link寄存器用于保存返回地址,实现快速过程调用
- Count寄存器用于循环计数,每次自动递减
- 这两个寄存器还可以放转移地址
- PowerPC不用Delay Slot
- 其它特色
 - Load和Store指令同时存取多个寄存器(多达32个)
 - Load和Store字符串(变长或定长、对齐或不对齐)

PA-RISC的Nullification

- 根据当前指令执行结果确定下一条指令是否执行
 - 所有的转移指令和多数算术指令可用
 - 如ADDB(Add and branch)指令在完成加法后,检查加法结果是否满足条件,如果不满足就转移。同时判断下一条指令(延迟槽)是否执行
 - 可以消除一些简单的转移指令

```
if (a>b) s=a;
else s=b;

ADD %r1, %r0, %r3 // r3 = r1(a)
SUB,*> %r1, %r2, %r0 // r1(a) - r2(b)
ADD %r2, %r0, %r3 // r3 = r2(b)
```

- 其它指令系统有条件移数指令如"CMOV"
- 后来演化为IA64的谓词技术
 - 运算指令通过64个谓词寄存器决定结果是否保存

Alpha和PowerPC指令功能举例

| 源代码: for (k=0; k<512; k++) x[k] = r * x[k] + t * y[k]; | | | | | | | |
|---|--|--|--|--|--|--|--|
| PowerPC代码 | Alpha代码 | | | | | | |
| r3+8指向x r4+8指向y fp1内容为t fp3内容为r CTR内容为512 LOOP: LFU fp0=y(r4=r4+8) //FP load with update FMUL fp0=fp0, fp1 //FP multiply LF fp2=x(r3,8) //FP load FMADD fp0=fp0, fp2, fp3 //FP multiply-add STFU x(r3=r3+8)=fp0 //FP load with update BC LOOP, CTR>0 //decrement CTR, branch if>0 | r1指向x r2指向y, r6指向y的末尾 fp2内容为t fp4内容为r LOOP: LDT fp3=y(r2,0) LDT fp1=x(r1,0) MULT fp3=fp3, fp2 // t*y ADDQ r2=r2,8 MULT fp1=fp1, fp4 // r*x SUBQ r4=r2, r6 ADDT fp1=fp3, fp1 //t*y+r*x STT x(r1,0)=fp1 ADDQ r1=r1,8 BNE r4, LOOP | | | | | | |
| | 84 | | | | | | |

Alpha和PowerPC比较

• 从这个例子可以看出

- PowerPC的load-with-update和store-with-update指令适合于数组运算,Alpha 没有寄存器加寄存器的寻址方式,指向数组的指针每次分别递增
- 在Alpha中,循环次数由指针实现,在PowerPC中,有CTR专门用于保存循环次数
- PowerPC只需两条浮点指令:乘及乘加
- Alpha需要10条指令,比PowerPC多4条
- Alpha指令简单容易高效实现,主频也高

RISC指令系统小结

| | PA-RISC | | SPARC | | | MIPS | | | Power | | | |
|---------------------------------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|
| | 1.0 | 1.1 | 2.0 | v8 | v9 | I | II | III | IV | 1 | 2 | PC |
| Interlocked loads | √ | √ | √ | ✓ | ✓ | | ✓ | ✓ | √ | √ | ✓ | ✓ |
| Load/store FP double | √ | ✓ | √ | √ | √ | | √ | √ | √ | √ | ✓ | ✓ |
| Semaphore | √ | √ | √ | √ | √ | | √ | √ | √ | √ | √ | ✓ |
| Square root | √ | √ | √ | √ | √ | | √ | √ | √ | | √ | ✓ |
| Single-precision FP ops | √ | √ | ✓ | √ | ✓ | √ | √ | √ | √ | | | √ |
| Memory synchronization | ✓ | ✓ | √ | √ | ✓ | | ✓ | √ | ✓ | √ | ✓ | ✓ |
| Coprocessor | √ | √ | √ | √ | | √ | √ | √ | √ | | | |
| Base+index addressing | √ | √ | √ | √ | √ | | | | √ | ✓ | √ | √ |
| 32 64-bit FP registers | | √ | √ | | √ | | | √ | √ | ✓ | √ | √ |
| Annulling delayed branch | √ | √ | √ | √ | √ | | √ | √ | √ | | | |
| Branch register contents | √ | √ | √ | | √ | √ | √ | √ | √ | | | |
| Big or little Endian | | √ | √ | | √ | √ | √ | √ | √ | | | √ |
| Branch prediction bit | | | | | √ | | √ | √ | √ | 7 | √ | √ |
| Conditional move | | | | | √ | | | | √ | √ | √ | |
| Prefetch data into cache | | | 7 | | √ | | | | √ | 7 | √ | ✓ |
| 64-bit addressing/int. op | | | √ | | ✓ | | | ✓ | √ | | | ✓ |
| 32-bit multiply, divide | | √ | √ | | √ | √ | √ | √ | √ | √ | √ | √ |
| Load/store FP quad | | | | | √ | | | | | | √ | |
| Fused FP mul/add | | | √ | | | | | | √ | √ | √ | √ |
| String instruction | √ | √ | √ | | | | | | | √ | ✓ | |

• 对于一个程序在上述四种RISC结构上的执行,平均90%以上的指令为 86 四个指令系统共有的

作业