**Стукало Виктор Александрович, к.т.н. 905-854-1294**

**stukalo.v@mail.ru**

**Аппаратные средства вычислительной техники**

Эндрю Таненбаум – «Архитектура компьютера».

**Процессоры**

**Архитектура системы команд. Классификация процессоров CISC и RISC.**

Термин архитектура системы употребляется в двух смыслах – узком и широком.

В узком смысле под архитектурой понимается совмещение с определенным набором команд и это наиболее частое употребление термина. Архитектура набора команд является границей между аппаратурой и программным обеспечением.

В широком смысле архитектура означает организацию вычислительной системы, включающую процессор, систему памяти, структуру системной шины, организацию ввода-вывода и т.п.

В мире существуют 2 основных архитектуры системы команд:

1. CISC (Complete Instruction Set Computer)
2. RISC (Reduced Instruction Set Computer)

Основоположником CISC архитектуры считается IBM с базовой архитектурой system 360. Ядро этой системы используется с 1960. Используется в современных операционных системах. Лидером в разработке микропроцессоров CISC считается компания Intel. Их линейка x86(x64) как раз относится к системам с полным набором команд (CISC). Для CISC процессоров характерно небольшое число регистров общего назначения (не больше 16).

**ДЗ: Повторить назначения регистров процессора фирмы Intel. Повторить систему команд.**

CISC процессоры характеризуются:

1. Большим количеством машинных команд (некоторые из них семантически нагружены аналогично операторам высокоуровневых языков программирования).
2. Большое количество методов адресации

**ДЗ: Повторить способы адресации микропроцессора Intel.**

1. Большое количество форматов команд

**ДЗ: Повторить форматы команд микропроцессора Intel.**

1. Преобладание двухадресного формата команд (поле команды и 2 поля адреса, один источника, другой приемника операции, результат заменяет первый адрес)
2. Наличие команд обработки типа регистров памяти

Альтернативой CISC является RISC архитектура. До недавнего времени считалось, что серверные процессоры должны строиться по RISC архитектуре. Современное понятие RISC сформировалось на базе трех исследовательских проектов. На интервале 2 года IBM выпустила процессор 801, университет Беркли выпустил процессор RISC, а Стэндфордский университет выпустил свой процессор. Машины имели много общего. В этой архитектуре команды обработки отделены от команд работы с памятью. Упор делался на конвейерную обработку команд. Система команд разрабатывалась таким образом, чтобы исполнение команды занимало один такт машинного времени. В CISC архитектуре огромное количество команд выполняется за несколько сотен тактов. С целью повышения производительности логика исполнения команд была аппаратной, а не микропрограммной. Для упрощения логики декодирования команд использовались команды фиксированных длинны и формата. Процессоры RISC архитектуры обладают большим регистровым файлов (набором регистров). От 32-х регистров. Это позволяет большему объему данных храниться в процессоре. Меньше обращаться к памяти. Упрощает работу компилятора по распределению регистров под переменные. Для обработки используется трехадресные команды. Что позволяет хранить большее число данных без перезагрузки.

Пример **A + B = C**

CISC

LD R1, A: [A] -> R1

ADD R1, B: [R1] + [B] -> R1

ST C, R1: [R1] -> C

RISC

LD R1, A: [A] -> R1

LD R2, B: [B] -> R2

ADD R3, R2, R1: [R1] + [R2] -> R3

ST C, R3: [R3] -> C

**Организация конвейера**

Ступени конвейера

1. IF – instruction fetch (выборка команды)
2. ID – instruction decode (декодирование команды)
3. Exe – executive (исполнение команды)
4. Mem – memory (обращение к памяти)
5. WB – write back (обратная запись)

Диаграмма конвейера (#1).

Отчет

1. Титульный лист
2. Постановка задачи
3. Описание алгоритма решения задачи (исходный текст с комментариями)
4. Таблица с результатами экспериментов
5. Заключение
   1. Констатация фактов (что наблюдал, какие данные получил)
   2. Почему получил именно такие данные, чем это вызвано, какими эффектами, работает или нет теория, изложенная в описании лабораторной работы

**Организация 8-bit процессора**

В команде нужно указать:

1. Код операции
2. Адрес операнда 1
3. Адрес операнда 2
4. Адрес результата
5. Адрес следующей команды

Сделан вывод, что адрес следующей команды можно убрать, потому как выполняется обычно следующая команда. Вместо него вводится (Program Counter) программный счетчик, который инкрементируется при выполнении каждой команды и указывает на следующую команду.

Add A, B, C, D – адрес следующей команды не нужен (используется PC)

Add A, B, C – адрес результата не нужен (используется первый операнд для вывода результата)

Add A, B – адрес первого операнда не нужен (используется аккумулятор)

Add B – получилась команда с одним операндом

Add Rn, B – получаем команду с операндом, указывающим на регистр общего назначения (с коротким адресом) и операндом со вторым значением

Вычисление по элементарной формуле:

B + C = D

Исходное положение процессора: PC {1000}

1 команда 1 фаза:

PC{1000/1001}

AR{1000}

MD{LD}

IR{LD}

1 команда 2 фаза:

PC{1001/1002}

AR{1001}

MD{LoB}

IR{LD||LoB}

1 команда 3 фаза:

PC{1002/1003}

AR{1002}

MD{HiB}

IR{LD|B}

1 команда 4 фаза:

PC{1003}

AR{B}

MD{100}

IR{LD|B}

1 команда 5 фаза:

MD{100}

A{100}

2 команда 1 фаза:

PC{1003/1004}

AR{1003}

MD{ADD}

LR{ADD}

2 команда 2 фаза:

PC{1004/1005}

AR{1004}

MD{LoC}

LR{ADD|LoC}

2 команда 3 фаза:

PC{1005/1006}

AR{1005}

MD{HiC}

LR{ADD|C}

2 команда 4 фаза:

PC{1006}

AR{B}

MD{200}

IR{ADD}

2 команда 5 фаза:

A{100/200}

3 команда 1 фаза:

PC{1006/1007}

AR{1006}

MD{ST}

IR{ST}

3 команда 2 фаза:

PC{1007/1008}

AR{1007}

MD{LoD}

IR{ST|LoD}

3 команда 3 фаза:

PC{1008/1009}

AR{1008}

MD{HiD}

IR{ST|D}

3 команда 4 фаза:

PC{1008}

AR{D}

MD{255}

{B+C}

255

**Системный таймер**

Раньше это была схема intel-8083 (PIT – programmable interval timer).

В составе таймера имеется 4 программно-доступных регистра, каждый имеет свой адрес:

1. 40h – регистр делитель
2. 41h – регистр делитель
3. 42h – регистр делитель звукового канала
4. 43h – регистр управляющего слова

61h – 8bit порт, многофункциональный. Младшие 2 бита этого порта используются, один для подачи сигнала запуска таймера, другой открывает электронный ключ. Остальные биты трогать не рекомендуется.

43h – описание битов:

1. binary coded decimal / binary.
2. Режим работы канала
3. Режим работы канала
4. Режим работы канала (011)
5. 1
6. 1
7. Канал
8. Канал (00, 01, 10)

B6 (управляющее слово для лабораторной)

Делитель = Входная величина/выходную величину(задается мелодией)

Разработчики архитектуры компьютеров издавна прибегали к методам проектирования известным под общим названием совмещение операций, при котором аппаратура компьютера в любой момент времени выполняет одновременно более одной операции. Этот общий метод включает 2 понятия:

1. Параллелизм
2. Конвейеризация

У них много общего, зачастую их трудно различить на практике, но эти термины отражают два совершенно различных подхода.

При параллелизме совмещение операций достигается путем воспроизведения в нескольких копиях аппаратной структуры. Высокая производительность достигается за счет одновременной работы всех элементов структур осуществляющих решение различных частей задачи.

Конвейеризация – в общем случае основана на разделении подлежащей исполнению функции на более мелкие части, ступени и выделение для каждой из них отдельного блока аппаратуры. Обработку любой машинной команды можно разделить на несколько этапов, организовав передачу данных от одного этапа данных к следующему. При этом конвейеризацию можно использовать для совмещения этапов выполнения разных команд. Производительность при этом возрастает благодаря тому, что одновременно на различных ступенях конвейера выполняется несколько команд. Конвейерная обработка такого рода широко применяется во всех современных процессорах.

Для иллюстрации основных принципов построения процессоров будем использовать простейшую пяти ступенчатую архитектуру, содержащую 32 регистра общего назначения от до , 32 регистра плавающей точки от до и программный счетчик. Набор команд процессора включает типичные арифметические и логические операции, операции плавающей точки, пересылки данных, управления и разного рода системные команды. В арифметических командах используется трех-адресный формат. Для обращения к памяти используются операции загрузки и записи содержимого регистров в память. Общее время выполнения команды на таком конвейере будет составлять 5 тактов. В каждом такте аппаратура выполняет в совмещенном режиме 5 различных команд.

При реализации конвейерной обработки возникает ситуация, препятствующая выполнению очередной команды из потока команд в предназначенном для неё такте. Такие ситуации называются конфликтами. Конфликты снижают реальную производительность конвейера, которая могла бы быть достигнута в идеальном случае. Существуют 3 класса конфликтов:

1. Структурные конфликты (которые возникают из-за конфликтов по ресурсов, когда аппаратные средства не могут поддерживать все возможные комбинации команд в режиме одновременного выполнения с совмещением)
2. Конфликты по данным (возникающие в случае, когда выполнение одной команды зависит от результата выполнения предыдущей команды)
3. Конфликты по управлению (которые возникают при конвейеризации команд переходов и других команд, изменяющих значение программного счетчика)

Конфликты приводят к необходимости приостановки выполнения команд. В простейших конвейерах, если останавливается какая-либо команда, то все следующие за ней также приостанавливаются. Предшествующие команды продолжают выполнение, но во время приостановки не выбирается ни одна новая команда.

**Способы минимизации конфликтов.**

Структурный конфликт.

Совмещенный режим выполнения команд требует конвейеризации функциональных устройств и дублирования ресурсов, для разрешения всех возможных комбинаций команд в конвейере. Если какая-либо комбинация команд не может быть принята из-за конфликта по ресурсам, то имеется структурный конфликт. Время работы такого устройства может составлять несколько тактов синхронизации конвейера. В этом случае команды, использующие данное функциональное устройство, не могут поступать на него в каждом такте. Допускается наличие структурных конфликтов по двум причинам:

1. Снижение стоимости
2. Уменьшение задержки устройства

Конвейеризация всех функциональных устройств может оказаться слишком дорогой. Машины допускающие 2 обращения к памяти в одном такте должны иметь удвоенную пропускную способность памяти. Однако, если структурные конфликты не будут возникать слишком часто, то может быть и не стоит платить за то, чтобы их обойти.

Конвейер может иметь один порт для записи в память, но если необходимо 2 записи – возникает структурный конфликт. При этом, например, исполнение уже выбранной команды продолжается, операнд записывается в память.

Для разрешения конфликтов по данным используются так называемые пути обхода.

Конфликты по управлению.

Смысл перехода с задержкой перехода длиной n:

Команда условного перехода

Команда 1

Команда 2

…

команда n

точка перехода

Задача перехода заключается в том, чтобы сделать команду следующей за командой перехода действительным и полезными.

Конфликты по данным не устраняемые с помощью аппаратуры обхода.

Современные компиляторы используют технику планирования команд для улучшения производительности конвейера. В простейшем алгоритме компилятор просто планирует распределение команд в одном и том же базовом блоке. Базовый блок представляет собой линейный участок последовательности программного кода, в котором отсутствуют команды перехода. За исключением начала и конца участка. Переходы внутрь участка, тоже должны отсутствовать. Планирование такой последовательности команд осуществляется достаточно просто. Компилятор строит граф зависимостей этих команд и упорядочивает их так, чтобы минимизировать остановки конвейера. Для простых конвейеров стратегия планирования на основе базовых блоков удовлетворительна. Однако при интенсивной конвейеризации и росте задержек конвейера требуются более сложные алгоритмы планирования. Эти методы получили общее название методов динамической оптимизации. Часто используется термин out of order execution, т.е. неупорядоченное выполнение. А также метод переименования регистров.

**Параллелизм уровня команд**

Зависимости и конфликты по данным

Потенциальный параллелизм заложенный в последовательности команд называется параллелизмом уровня команд или ILP (Instruction Level Parallelism). Степень параллелизма доступная внутри одного базового блока очень мала. Например частота перехода в целых программах составляет около 16%. Это означает, что между двумя переходами выполняется 5 команд, а каждая 6 – переход. Поскольку эти 5 команд возможно взаимозависимые, то степень перекрытия, которую можно использовать внутри базового блока, возможно, будет меньше чем 5. Чтобы получить существенное улучшение производительности необходимо использовать параллелизм уровня команд одновременно для нескольких базовых блоков. Самый простой способ увеличения степени параллелизма, доступного на уровне команд – использование параллелизма между итерациями цикла. Этот тип параллелизма часто называется параллелизмом уровня итеративного цикла. Например, цикл выполняющие сложение двух векторов является полностью параллельным. Каждая итерация цикла может перекрываться любой другой итерацией. Хотя внутри каждый итерации практическая возможность перекрытия небольшая. Имеется несколько методов для превращения такого параллелизма уровня цикла, в параллелизм уровня команд. Методы основаны на разворачивании цикла, статистически используя компилятор, либо динамически, с помощью аппаратуры.

Основы планирования загрузки конвейеров и разворачивания циклов

Для поддержания максимальной загрузки конвейера зависимые команды должны отделяться от исходных на расстояние в тактах равное задержкам конвейера для этих исходных команд. Способность компилятора выполнять подобное планирование определяется способностями функциональных устройств. Во всех дальнейших примерах будем предполагать задержки конвейера указанные в таблице.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Команда вырабатывающая результат | Команда использующая результат | Задержка в тактах |
| Операция АЛУ с плавающей точкой | Др. оп. АЛУ с ПТ | 3 |
| Оп. АЛУ с ПТ | Запись двойного слова | 2 |
| Загрузка двойного слова | Др. оп. АЛУ с ПТ | 1 |
| Загрузка двойного слова | Запись двойного слова | 0 |
| Оп. условного перехода | Др. оп. УП | 1 |

Предположим, что в регистре R1 вектор, А в регистре f2 скалярная величина, которая добавляется к каждому элементу вектора.

Loop:

LD F0, 0(R1) ; загрузка в F0 элемента вектора

1

ADDD F4, F0, F2 ; добавление скалярной величины к элементу вектора

2

SD 0(R1), F4 ; запись в R1 нового значения

0

SUBI R1, R1, #8 ; пересчет указателя элемента вектора

0

BNEZ R1, Loop ; переходим на метку loop, если R1 = 0

1

9 тактов на результат итерации

Loop:

LD F0, 0(R1)

1

ADDD F4, F0, F2

0

SUBI R1, R1, #8

0

BNEZ R1, Loop ; задержанный переход

0

SD 8(R1), F4 ; размещается в слоте задержанного перехода и выполняется перехода

0

6 тактов на результат итерации

В примере за одну итерацию выполняется запись одного элемента вектора на каждые 6 тактов (после оптимизации цикла). Действительная работа по обработке элемента вектора занимает только 3 такта (загрузка, сложение, запись), остальные 3 такта составляют накладные расходы на выполнение цикла (пересчет указателя и условный переход, приостановка). Для устранения этих трех тактов нужно иметь больше операций в цикле относительно команд создающих накладные расходы. Один из основных методов является метод разворачивания циклов. Разворачивание циклов выполняется путем многократной репликации тела цикла и коррекции соответствующего кода конца цикла. Разворачивание циклов может также использоваться для улучшения планирования. В этом случае можно устранить задержку вызванную загрузкой элемента вектора. Для использования нескольких итераций потребуется большее количество регистров.

Представляем цикл развёрнутым четырехкратно, предполагаем, что R1 первоначально кратен четырем. Любые излишние вычисления устраняем, повторно не используем никакие регистры.

Loop:

LD F0, 0(R1)

1

ADDD F4, F0, F2

2

SD 0(R1), F4

0

LD F6, -8(R1)

1

ADDD F8, F6, F2

2

SD -8(R1), F8

0

LD F10, -16(R1)

1

ADDD F12, F10, F2

2

SD -16(R1), F12

0

LD F14, -24(R1)

1

ADDD F16, F14, F2

2

SD -24(R1), F16

0

SUBI R1, R1, #32

0

BNEZ R1, Loop

1

14 команд + 13 тактов = 27

27/4=6.75 такта на результат

Loop:

LD F0, 0(R1)

LD F6, -8(R1)

LD F10, -16(R1)

LD F14, -24(R1)

ADDD F4, F0, F2

ADDD F8, F6, F2

ADDD F12, F10, F2

ADDD F16, F14, F2

SD 0(R1), F4

SD -8(R1), F6

SD -16(R1), F10

SUBI R1, R1 #32

BNEZ R1, Loop

SD 8(R1), F16

14 тактов на все

14/4=3.5 такта на 1 результат

9 т/рез

после оптимизации

6 т/рез

после разворачивания

6.75 т/рез

после оптимизации разворачивания

3.5 т/рез

Одновременная выдача нескольких команд для выполнения и динамическое планирование

Методы минимизации приостановок конвейера из-за наличия в программах логических зависимостей по данным и по управлению, нацеленные на достижение идеального коэффициента CPI (Cycle-per-instruction). Идеальный CPI равен единице. Чтобы еще больше повысить производительность необходимо сделать CPI меньше единицы. Этого нельзя сделать, если в одном такте на выполнение выдается только одна команда. Следовательно, необходима параллельная выдача команд в каждом такте. Существует 2 типа подобного вида машин.

1. Супер скалярные машины
2. Машины с очень длинным машинным словом

Супер скалярные машины могут выдавать на исполнение в каждом такте переменное число команд. Работа их конвейера может планироваться как статически, с помощью компилятора, так и динамически с помощью средств оптимизации.

В отличие от супер скалярных машин, машины с длинным машинным словом выдают на исполнение фиксированные количество команд, которые сформатированы либо как одна большая команда, либо как пакет команд фиксированного формата. Планирование работы таких машин всегда осуществляется компилятором.

Супер скалярные машины используют параллелизм уровня команд, путем посылки нескольких команд из обычного потока команд в несколько функциональных устройств. Чтобы снять ограничение последовательного выполнения команд в этих машинах используются механизмы внеочередной выдачи и внеочередного завершения команд. Прогнозирование переходов. Кеши целевых адресов переходов. И условное, т.е. по предположению, выполнение команд. В типичной, супер скалярной машине, аппаратура может выдавать до 8 команд в одном такте. Обычно это должны быть независимые команды, удовлетворяющие некоторым ограничениям. Например, в каждом такте может выдавать не более одной команды обращения к памяти, если какая либо команда в потоке является зависимой, логически или не удовлетворяет критериям выдачи, на выполнение будут выданы только команды предшествующие данной, поэтому скорость выдачи команд в супер скалярных машинах является переменной, это и отличает их от машин с очень длинным машинным словом, в которых пакет команд, выполняемых одновременно, формирует компилятор, а аппаратура не принимает решений, относительно параллельной выдачи нескольких команд.

Первые супер скалярные компьютеры выдавали на выполнение 2 команды в одном такте. Одной из таких команд была загрузка регистров из памяти, запись регистра в память, команда перехода, операция целочисленного АЛУ. Другой командой могла быть команда с плавающей точкой. Параллельная выдача команд одной целочисленной и одной с плавающей точкой намного проще, чем выдача двух произвольных команд. В процессорах Pentium, например, применялся именно такой подход. Выдача двух команд в каждом такте требует одновременной выборки и декодирования по крайней мере 64 бит. Для упрощения декодирования команды можно располагать парами и выравнивать их по 64 битовым границам, в противном случае необходимо анализировать команды в процессе выборки и менять их местами в момент пересылки в ЦЧ устройство и ПТ. При этом возникают дополнительные требования к схемам обнаружения конфликтов. В любом случае вторая команда может выдаваться, если только на исполнение может быть выдана первая. Аппаратура обеспечивает выдачу второй команды, если условия выполнения первой не соблюдаются.

Чтобы спланировать цикл добавления скалярной величины, к вектору памяти для работы без задержек, необходимо развернуть его пятикратно.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| № такта | Целочисленная команда | Команда с плавающей точкой |
| 1  2  3  4  5  6  7  8  9  10  11  12 | Loop:  LD F0, 0(R1)  LD F6, -8(R1)  LD F10, -16(R1)  LD F14, -24(R1)  LD F18, -32(R1)  SD 0(R1), F4  SD -8(R1), F8  SD -16(R1), F12  SD -24(R1), F16  SUBI R1, R1, #40  BNEZ R1, Loop  SD 8(R1), F20 | ADDD F4, F0, F2  ADDD F8, F6, F2  ADDD F12, F10, F2  ADDD F16, F14, F2  ADDD F20, F18, F2 |

12/5 = 2.4

2.4 на такт текущая скорость, в старом примере 3.5.

Команд ПТ недостаточно для полной загрузки конвейера ПТ, первоначальный, неразвернутый цикл, выполнялся со скоростью 6 тактов на результат, мы получили ускорение в 2.5 раза. Больше половины которого произошло за счет разворачивания цикла. Чистое разворачивание дало улучшение в 1.5 раза.

**Архитектура машин с длинным командным словом (VLIW – Very Long Instruction Word)**

VLIW-архитектура позволяет сократить объем оборудования и потенциально, чем большее количество команд выдается параллельно, тем больше эта экономия.

Супер скалярная машина, обеспечивающая выдачу двух команд одновременно, требует реализацию параллельного выполнения 2-х команд, 6 регистров, а так же динамического анализа возможности выдачи одной или двух команд и распределения этих команд по функциональным устройствам. Требования по объему аппаратуры для параллельной выдачи двух команд считаются умеренными. Увеличением количества выдаваемых параллельно команд для выполнения приводит к вырастанию сложности реализации из-за определения порядка следования команд и существующих между ними зависимостей.

Архитектура VLIW базируется на множестве изолированных друг от друга устройств. Вместо того, чтобы выдавать в эти устройства независимые команды, в таких машинах несколько операций упаковывается в одну очень длинную команду. При этом ответственность за выбор параллельно выдаваемых на выполнение операций полностью ложится на компилятор, а аппаратные средства необходимые для реализации супер скалярной обработки просто отсутствуют.

Рассмотрим работу цикла инкрементирования элементов вектора на VLIW машине в предположении, что одновременно могут выдаваться две операции обращения к памяти, 2 операции с плавающей точкой, одна целочисленная, либо одна команда перехода. Для устранения всех возможных приостановок конвейера цикл разворачивается семикратно.

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| № | Обращение 1 | Обращение 2 | Плавающая 1 | Плавающая 2 | Целое/переход |
| 1 | LD F0, 0(R1) | LD F6, -8(R1) |  |  |  |
| 2 | LD F10, -16(R1) | LD F14, -24(R1) |  |  |  |
| 3 | LD F18, -32(R1) | LD F22, -40(R1) | ADDD F4, F0, F2 | ADDD F8, F6, F2 |  |
| 4 | LD F26, -48(R1) |  | ADDD F12, F10, F2 | ADDD F16, F14, F2 |  |
| 5 |  |  | ADDD F20, F18, F2 | ADDD F24, F22, F2 |  |
| 6 | SD 0(R1), F4 | SD -8(R1), F8 | ADDD F28, F26, F2 |  |  |
| 7 | SD -16(R1), F12 | SD -24(R1), F16 |  |  | SUBI R1, R1, #56 |
| 8 | SD 24 (R1), F20 | SD 16 (R1), F24 |  |  | BNEZ R1, Loop |
| 9 | SD 8(R1), F28 |  |  |  |  |

Один проход по циклу осуществляется за 9 тактов и вырабатывает 7 результатов. На вычисление каждого результата расходуется 1.28.

**Д/З:** Концепция машин с явным параллелизмом (EPIC). Изучить микроархитектуру процессора Itanium 2 и концепцию EPIC.

Для машин с VLIW архитектурой был разработан новый метод планирования команд. При использовании этого метода из последовательности исходной программы генерируются длинные команды, путем просмотра программы за пределами базовых блоков. С точки зрения архитектурных идей, машину с длинным командным словом можно рассматривать как расширение RISC архитектуры. Как и в RISC архитектуре аппаратные ресурсы VLIW машины предоставлены компилятору и ресурсы планируются статически. К этим ресурсам относятся конвейерные функциональные устройства, шины, банки памяти. Для поддержки высокой пропускной способности используется большее количество регистров, предпочтение отдается простой логике управления. В отличие от традиционных машин регистры и шины не резервируются, а их использование определяется во время компиляции. Калькулятор с трассировочным планированием определяет участок программы без обратных дуг, т.е. без переходов назад, который становится кандидатом для составления расписания. Обратные дуги, обычно, имеются в программах с циклами. Для увеличения размера тела цикла, используется раскрутка цикла, что приводит к появлению больших фрагментов программы без обратных дуг. Если в программе имеются только переходы вперед, то компилятор выполняет эвристическое предсказание путей. Используется для оптимизации проводимой с учетом зависимостей между командами и ограничений аппаратуры. Во время планирования генерируется длинное командное слово. Все операции длинного командного слова выдаются одновременно и выполняются параллельно. Процесс продолжается до тех пока не будет оптимизирована вся программа. Ключевым условием достижения эффективной работы VLIW машины - является корректное предсказание переходов.