

## 第四章 处理器体系结构

### 4-4 ——流水线的实现基础

# 目 录

## ■ 流水线的通用原理

- 目标
- 难点

## ■ 设计流水化的Y86-64处理器-基础技术

- 调整SEQ
- 插入流水线寄存器
- 数据和控制冒险

# 真实世界的流行线：洗车

顺序



并行



流水化

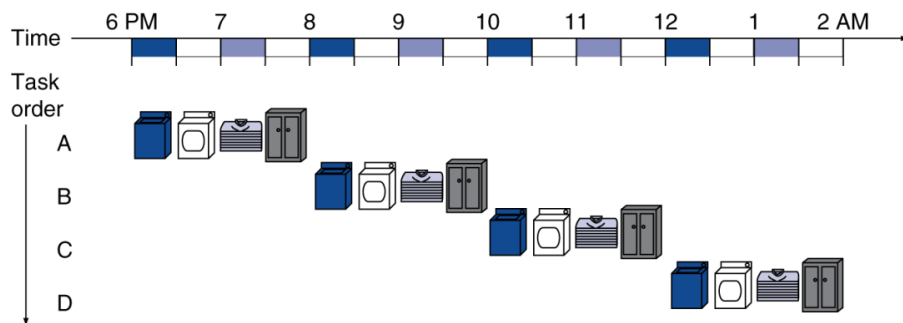


## ■ 思路：

- 把过程划分为几个独立的阶段
- 移动目标，顺序通过每一个阶段
- 在任何时刻，都会有多个对象被处理

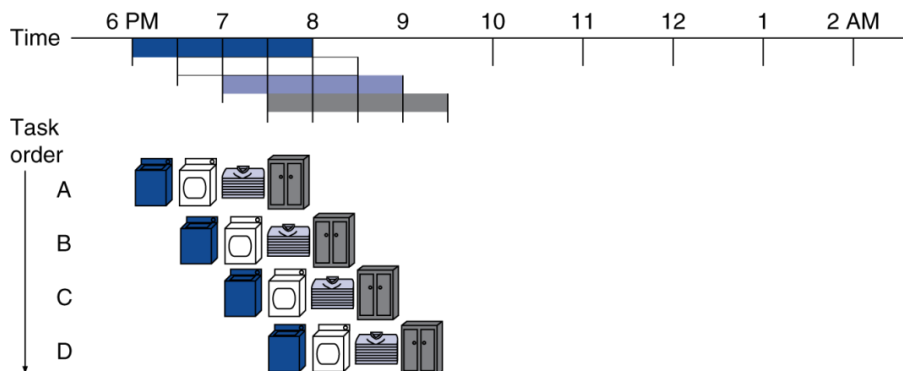
# 生活中的流水线

- 假设洗衣包括**四个**步骤：洗衣机中**洗衣**、烘干机中**烘干**、**叠衣服**、**收纳**到柜子中，每个步骤0.5小时。



- 洗衣任务为4，**加速比**  

$$= 2 \times 4 / (2 + 0.5 \times 3) \approx 2.3$$

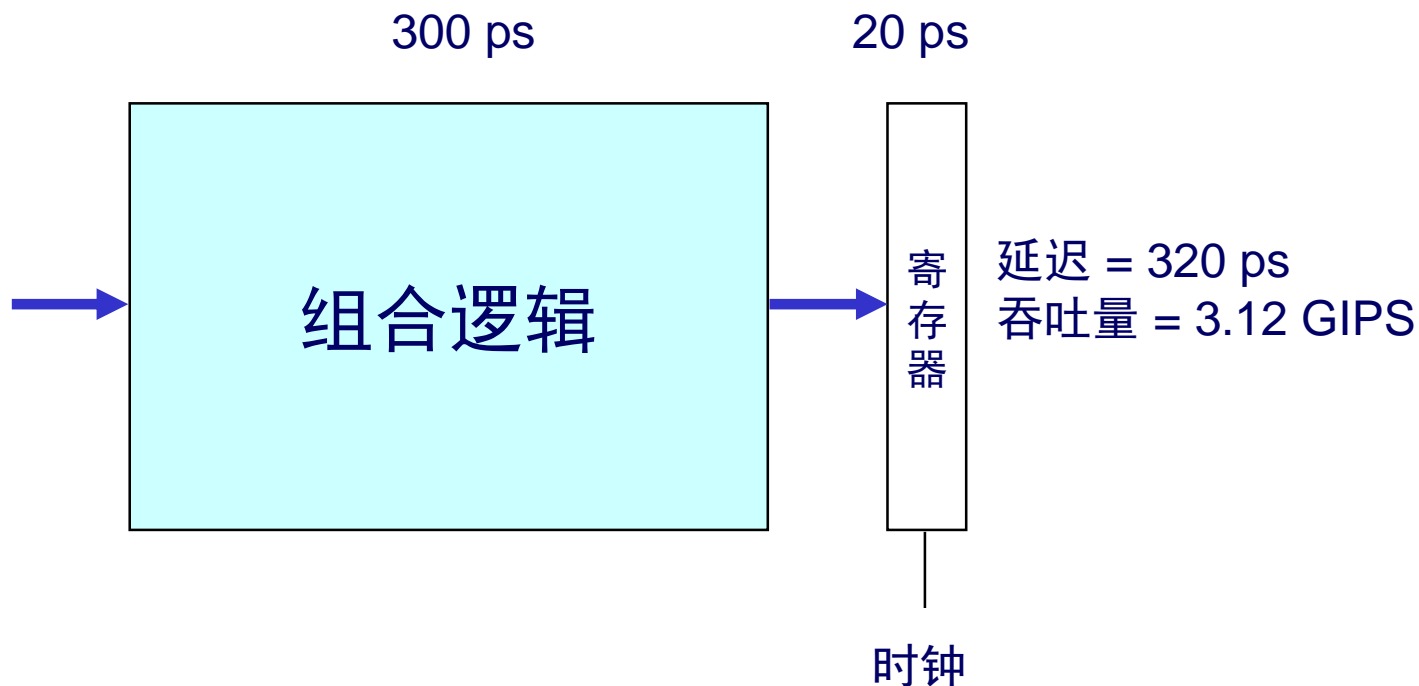


- 洗衣任务数为n，加速比  

$$= 2n / (2 + 0.5 \times (n - 1))$$
  

$$\approx 4 = \text{流水线中的步骤数}$$

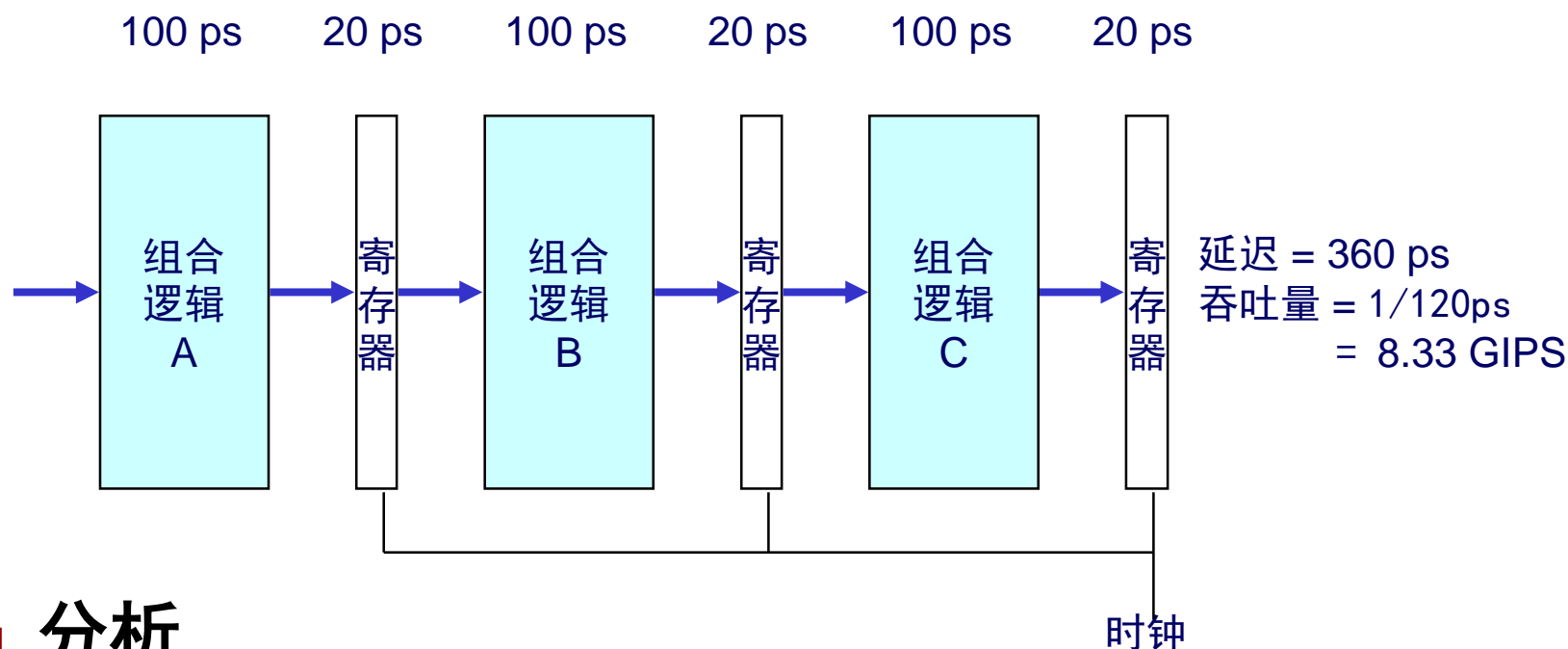
# 计算实例



## ■ 分析

- 计算需要300ps
- 将结果存到寄存器中需要20ps
- 时钟周期至少为320ps

# 3路 ( 3-Way ) 流水线

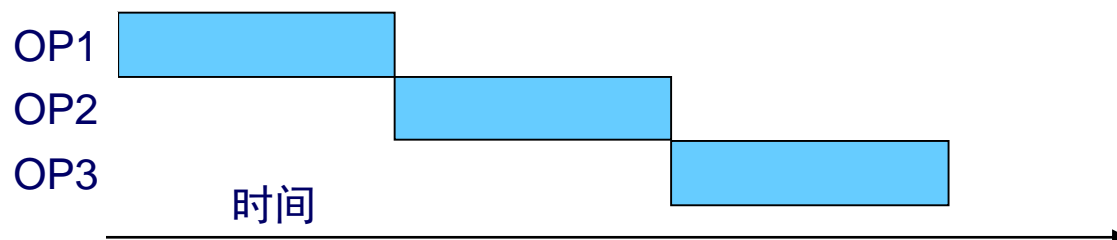


## ■ 分析

- 将计算逻辑划分为3个部分，每个部分100ps
- 当一个操作结束A阶段后，可以马上开始一个新的操作
  - 即每120 ps可以开始一个新的操作
- 整体延迟时间增加
  - 从开到结束一共360ps

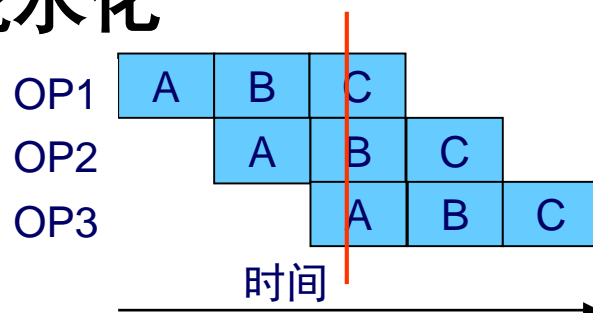
# 流水线图（一种时序图）

## ■ 未流水化



- 新操作只能在旧操作结束后开始

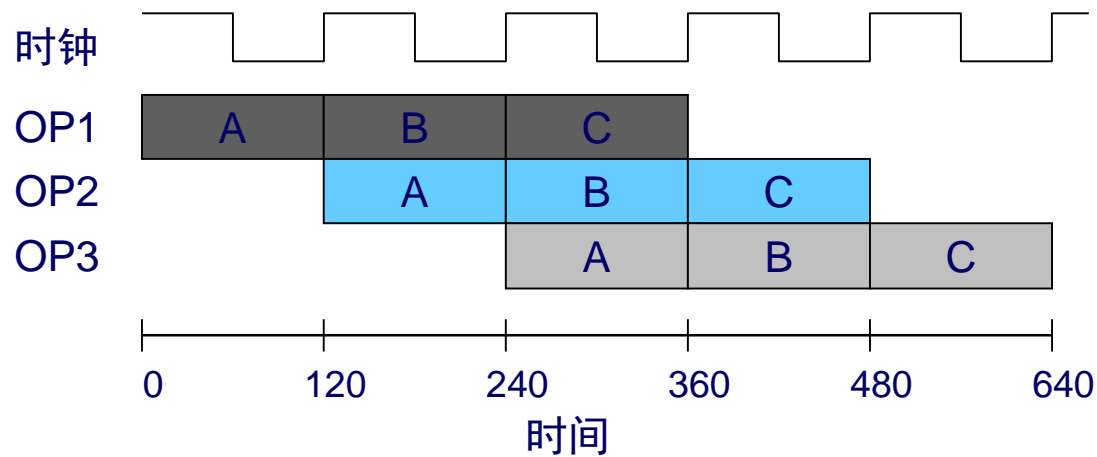
## ■ 3路流水化



**注意：横轴是时间，OP1才是最早进入流水线的，OP3最晚。**

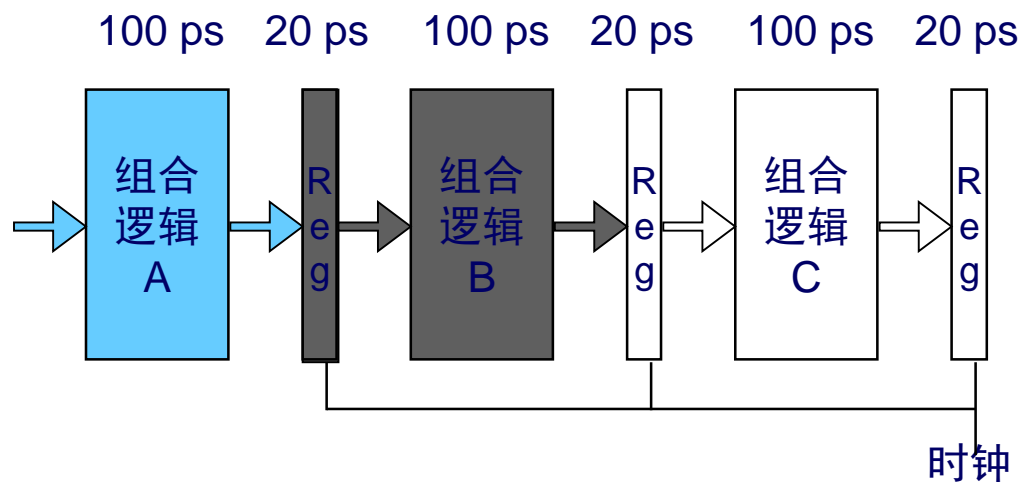
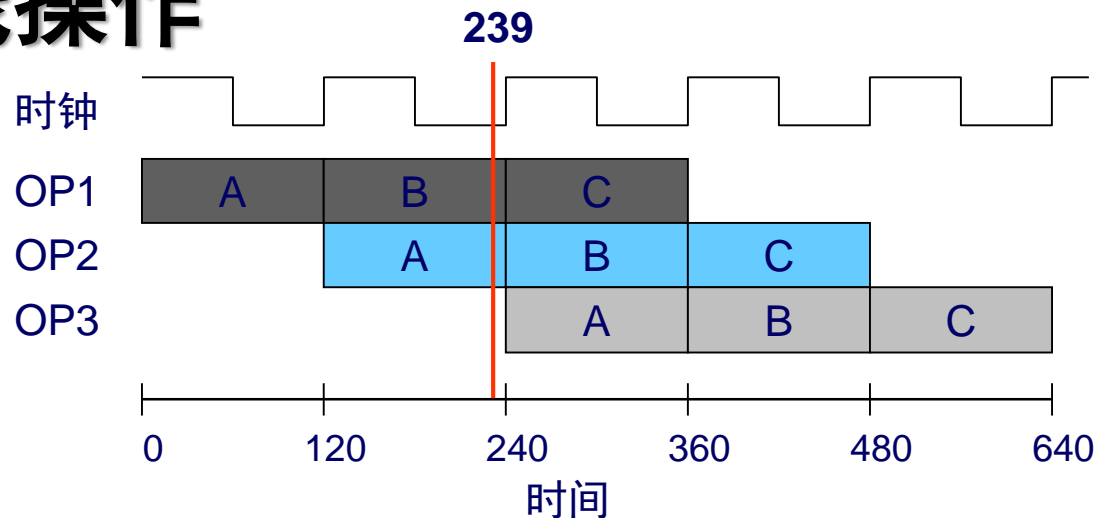
- 可以同时处理至多3个操作

# 流水线操作

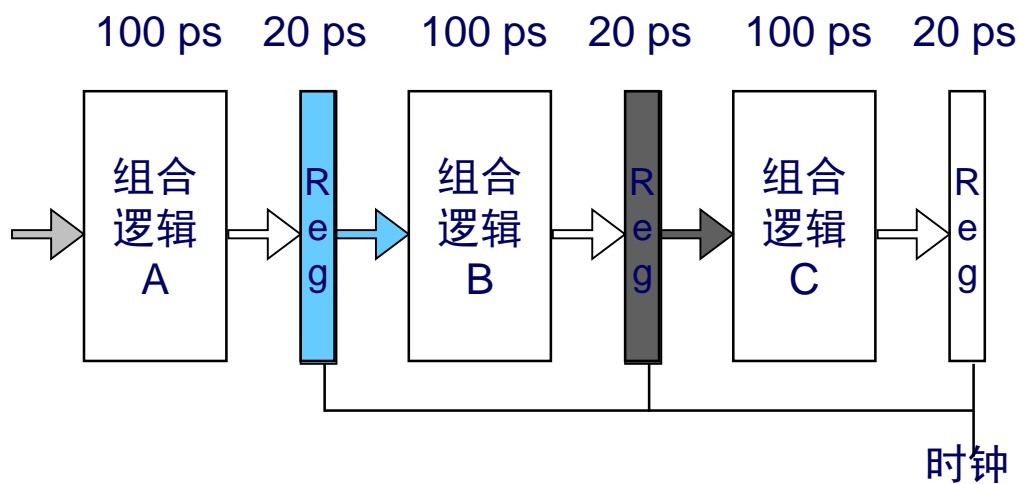
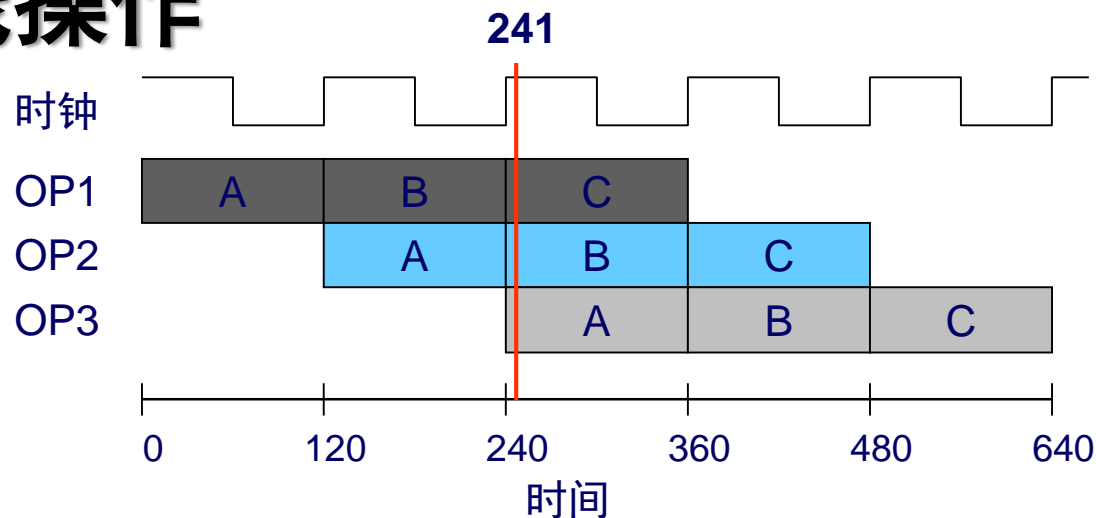




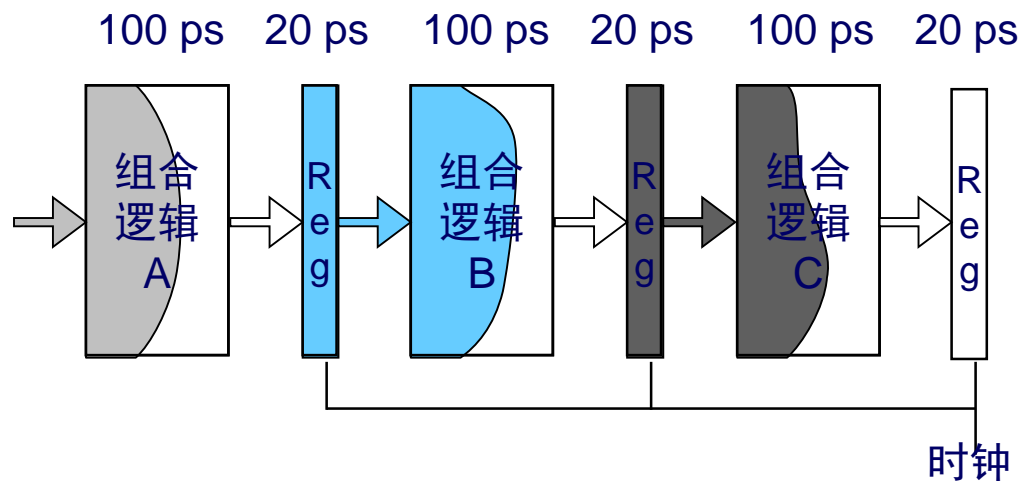
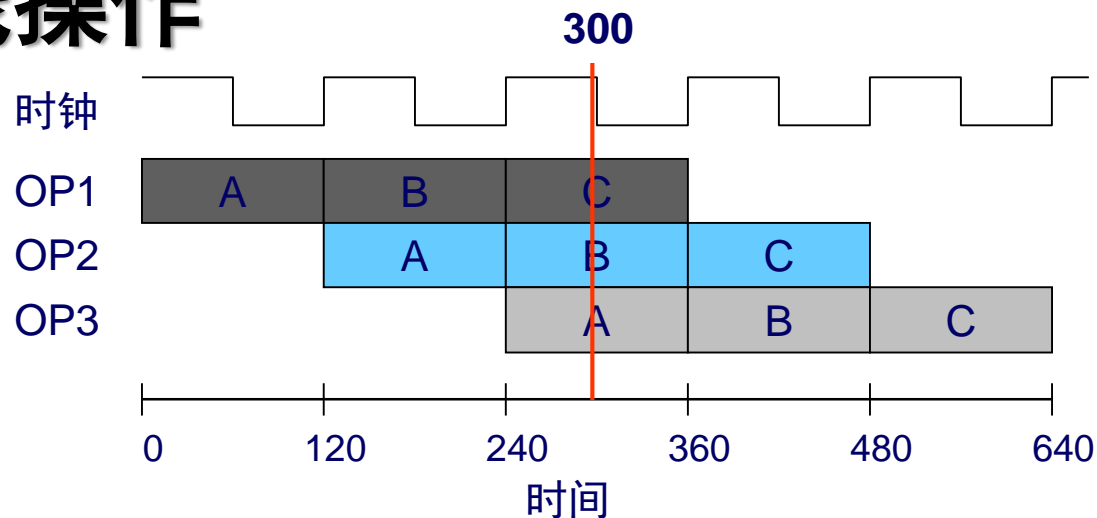
# 流水线操作



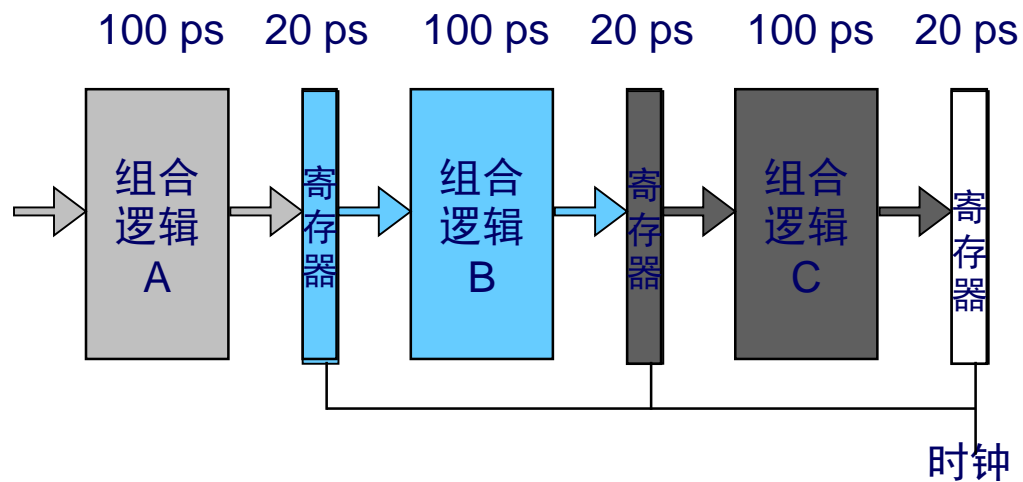
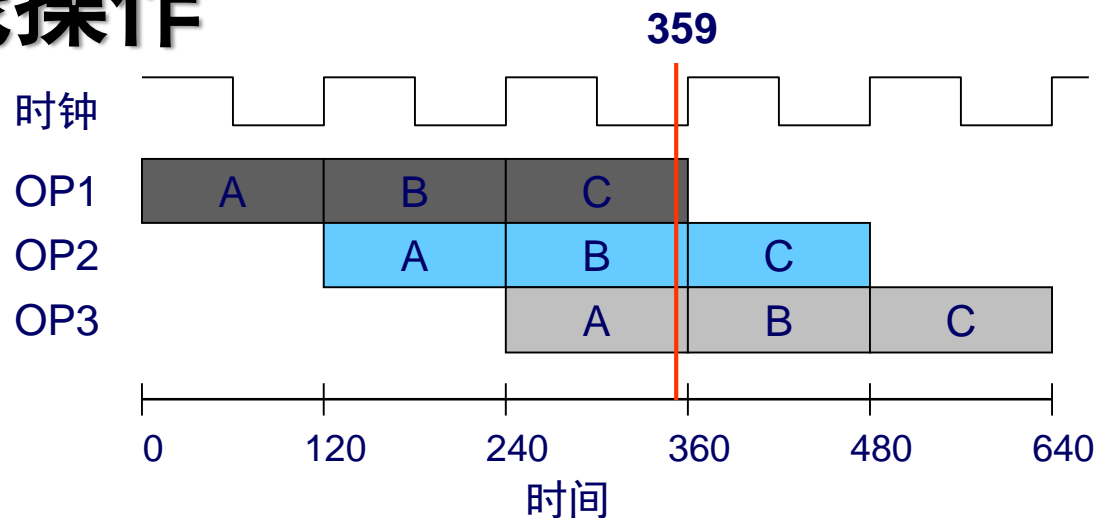
# 流水线操作



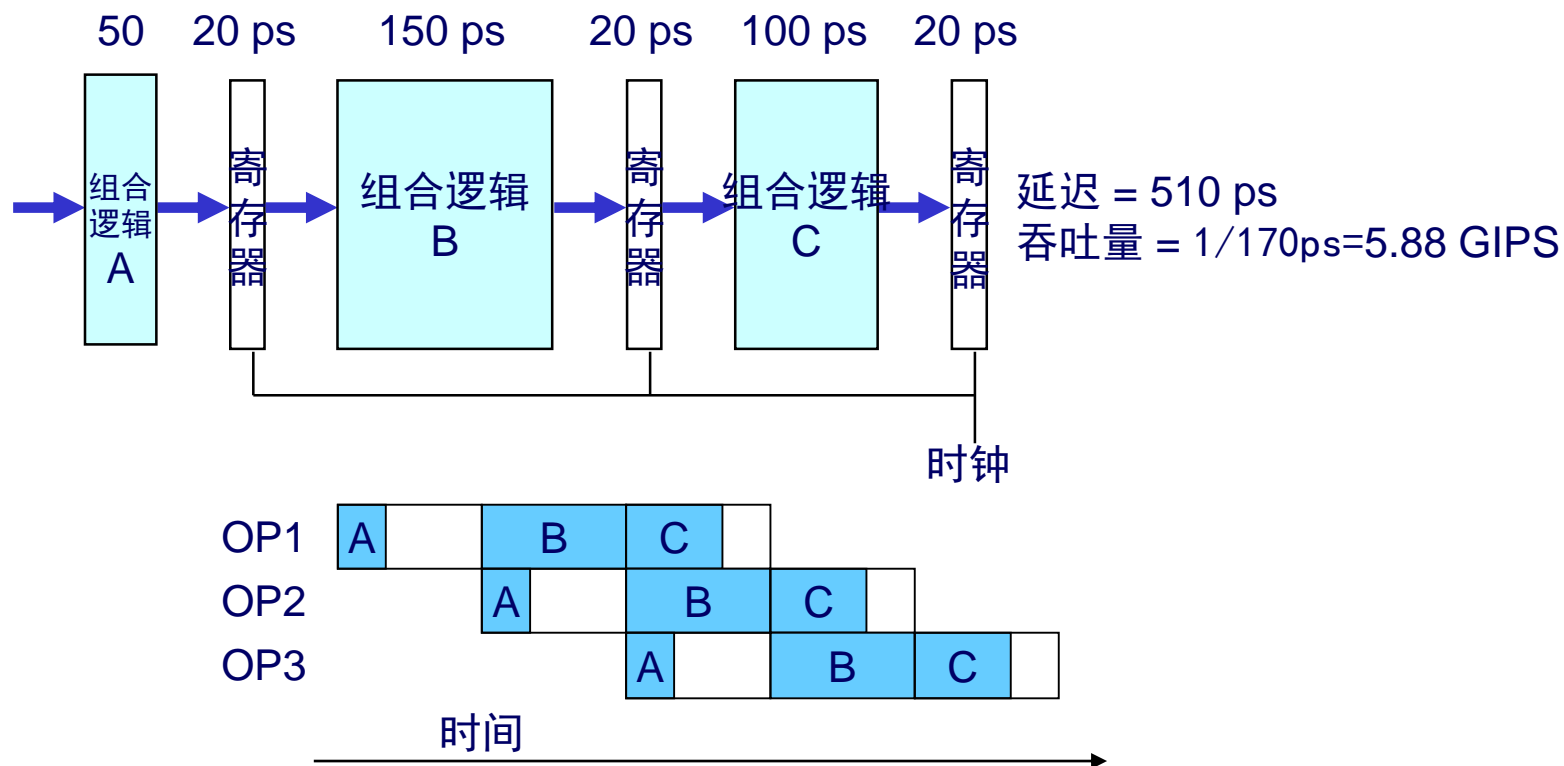
# 流水线操作



# 流水线操作

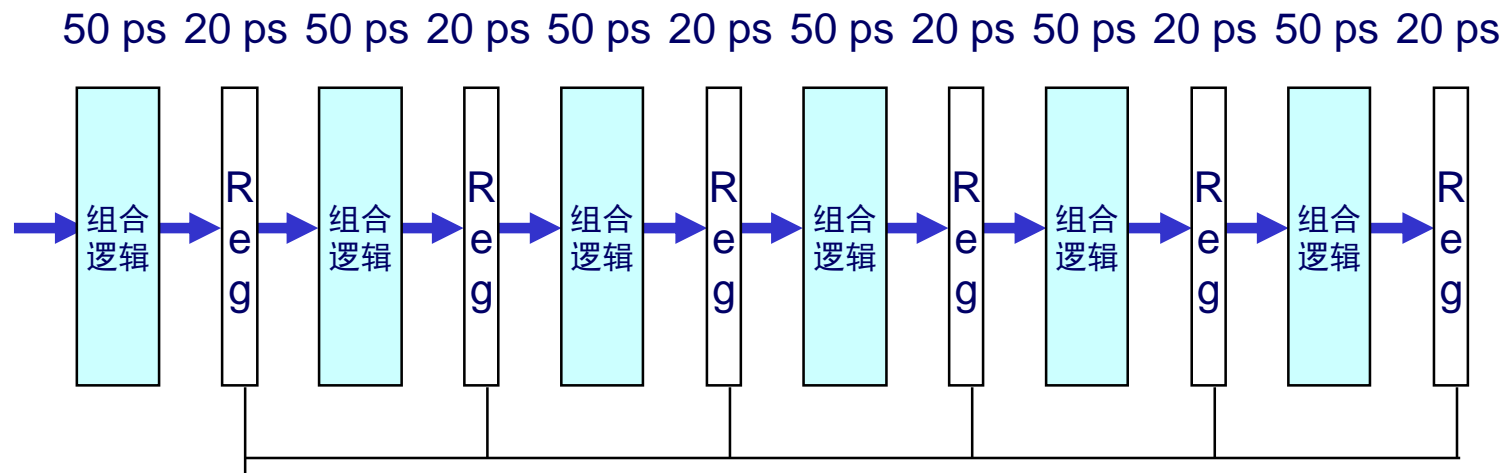


# 局限性：不一致的延迟



- 吞吐量由花费时间最长的阶段决定
- 其他阶段的许多时间都保持等待
- 将系统计算划分为一组具有相同延迟的阶段是一个严峻的挑战

# 局限性：寄存器天花板

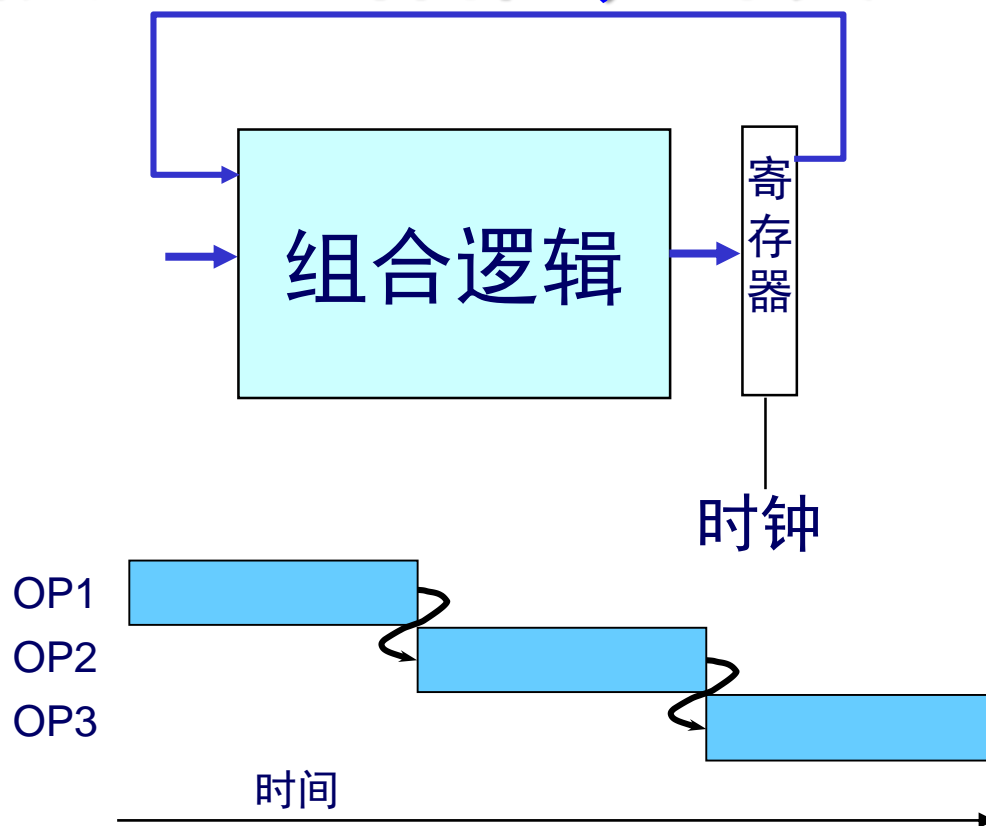


时钟

延迟 = 420 ps, 吞吐量 = 14.29 GIPS

- 当尝试加深流水线时，将结果载入寄存器的时间会对性能产生显著影响
- 载入寄存器的时间所占时钟周期的百分比：
  - 1阶段流水： $20 / (300 + 20) = 6.25\%$
  - 3阶段流水： $60 / (300 + 60) = 16.67\%$
  - 6阶段流水： $120 / (300 + 120) = 28.57\%$
- 现代高速处理器具有很深的流水线，电路设计者必须很细心的设计流水线寄存器，使其延迟尽可能的小。

# 数据相关（也叫冒险，冲突）

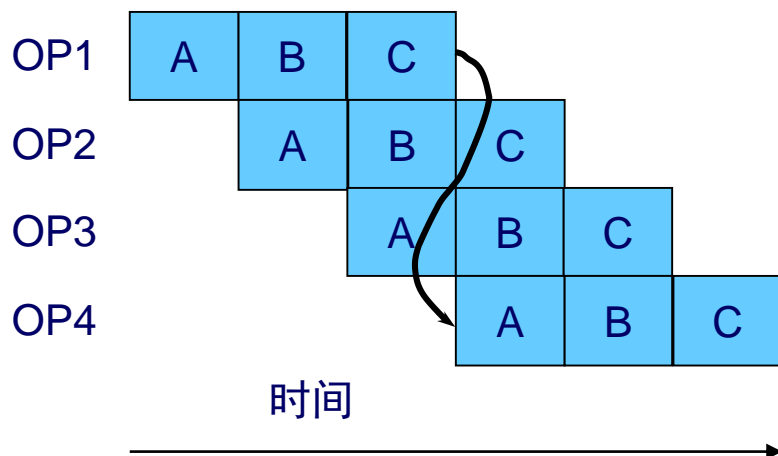
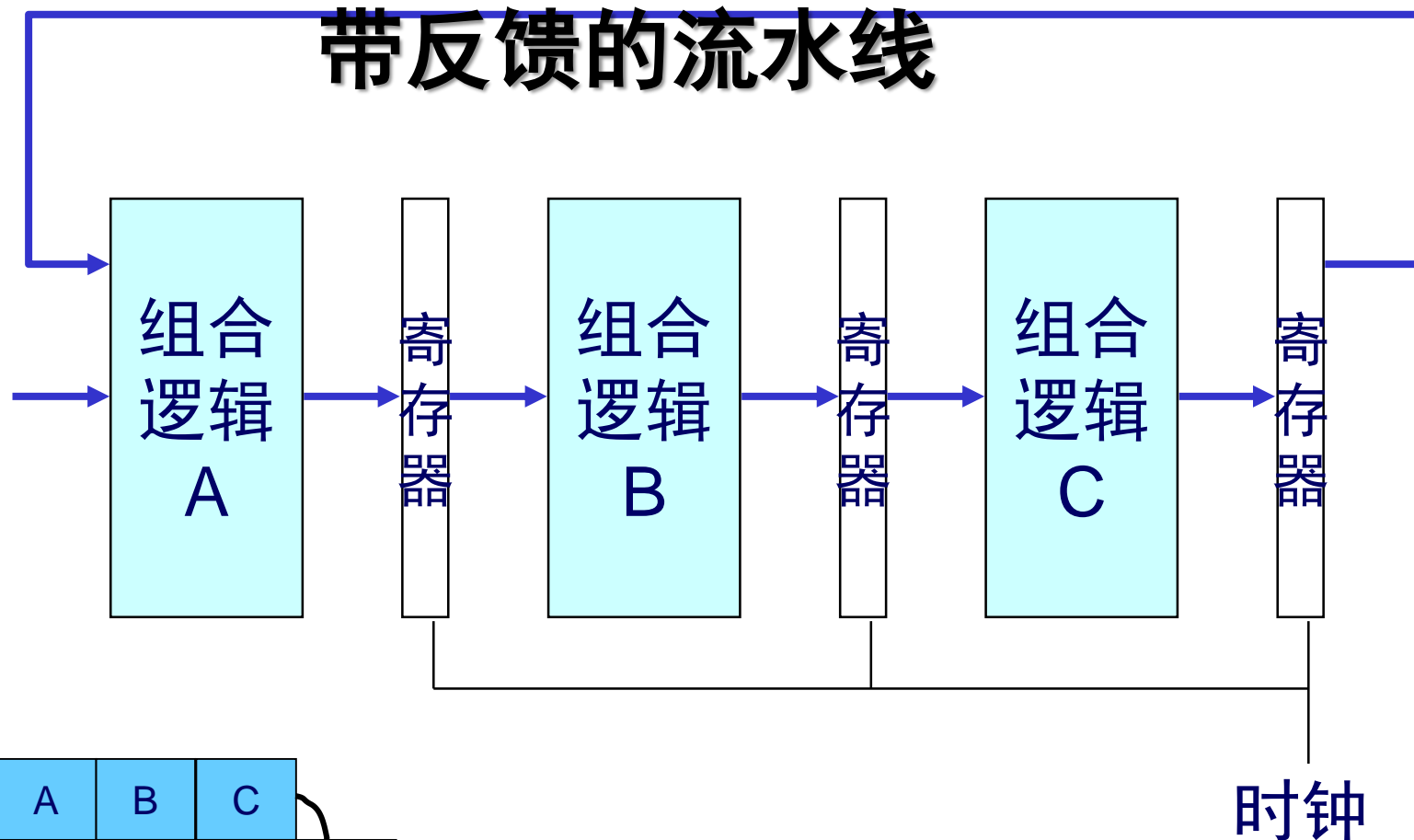


## ■ 分析

- 每个操作依赖于前一个操作的结果

# 带反馈的流水线

数据冒险



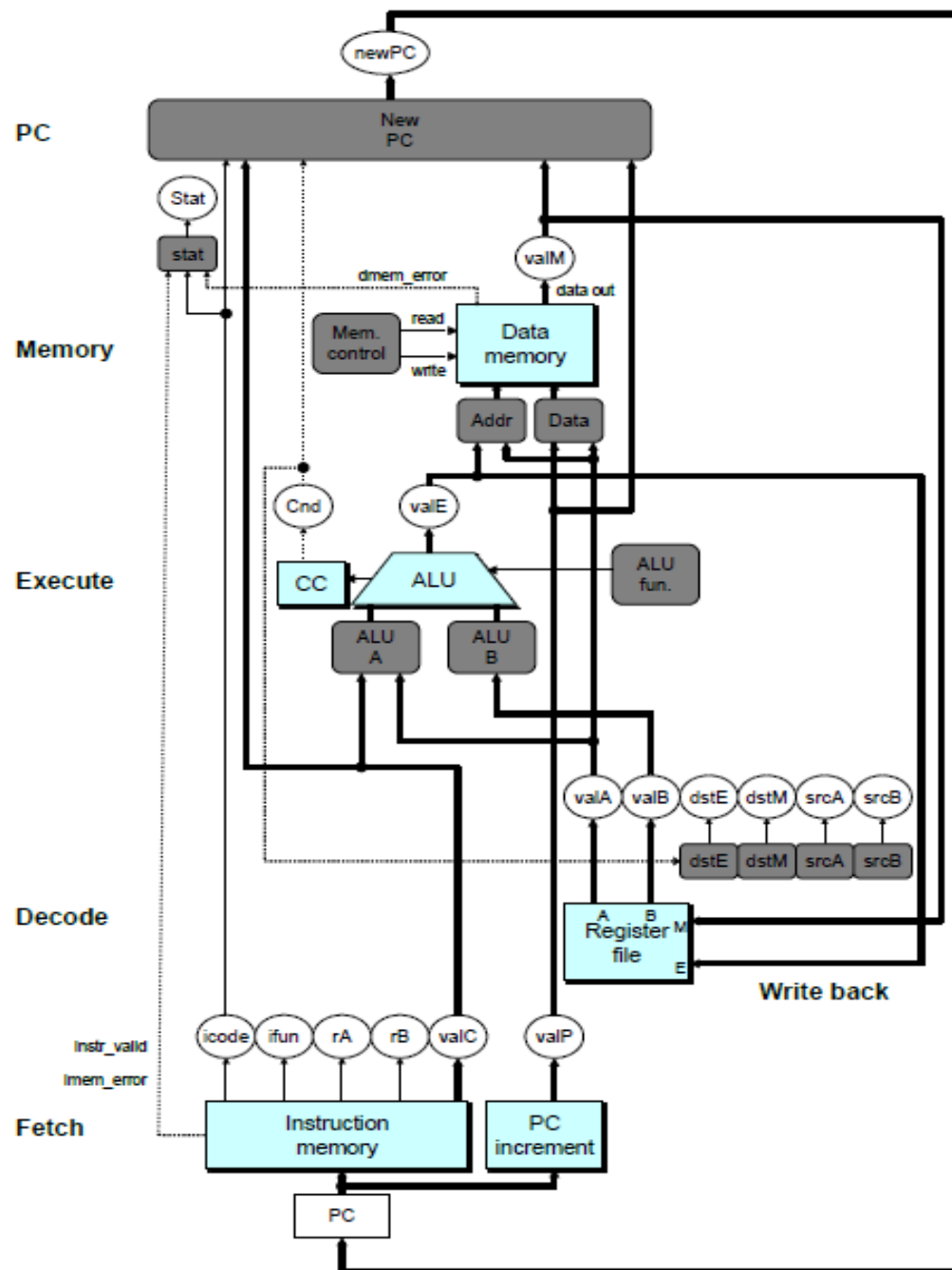
- 结果没有被及时地反馈给下一个操作
- 流水线改变了系统的行为



# SEQ 硬件结构

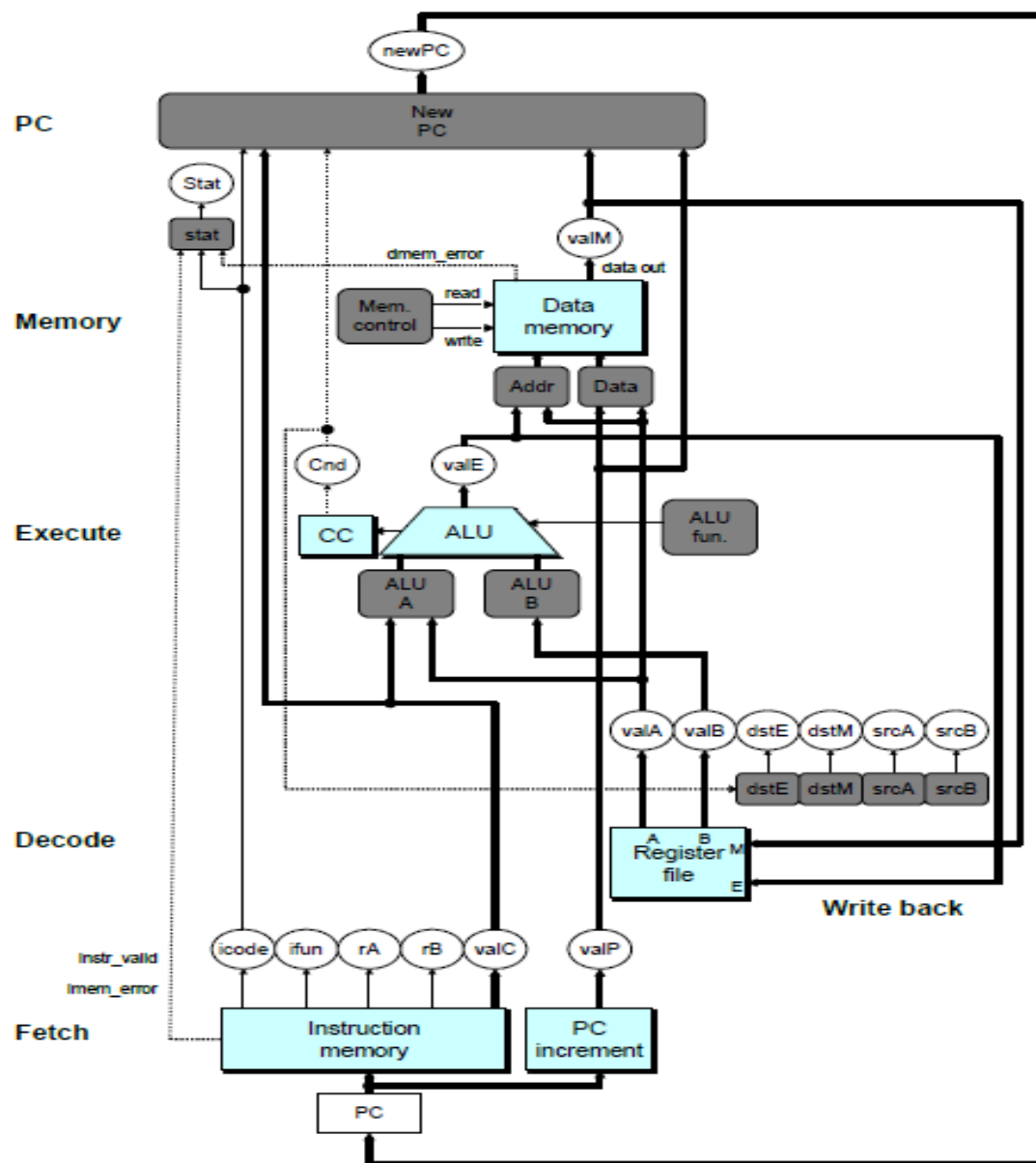
## 图示说明

- 浅蓝色方框: 硬件单元
  - 例如内存、ALU等等
- 灰色方框: 控制逻辑
  - 用HCL语言描述
- 白色的椭圆框:
  - 线路的信号标识
  - 不是硬件单元
- 粗线: 宽度为字长的数据 (64位)
- 细线: 宽度为字节或更窄的数据 (4-8位)
- 虚线: 单个位的数据



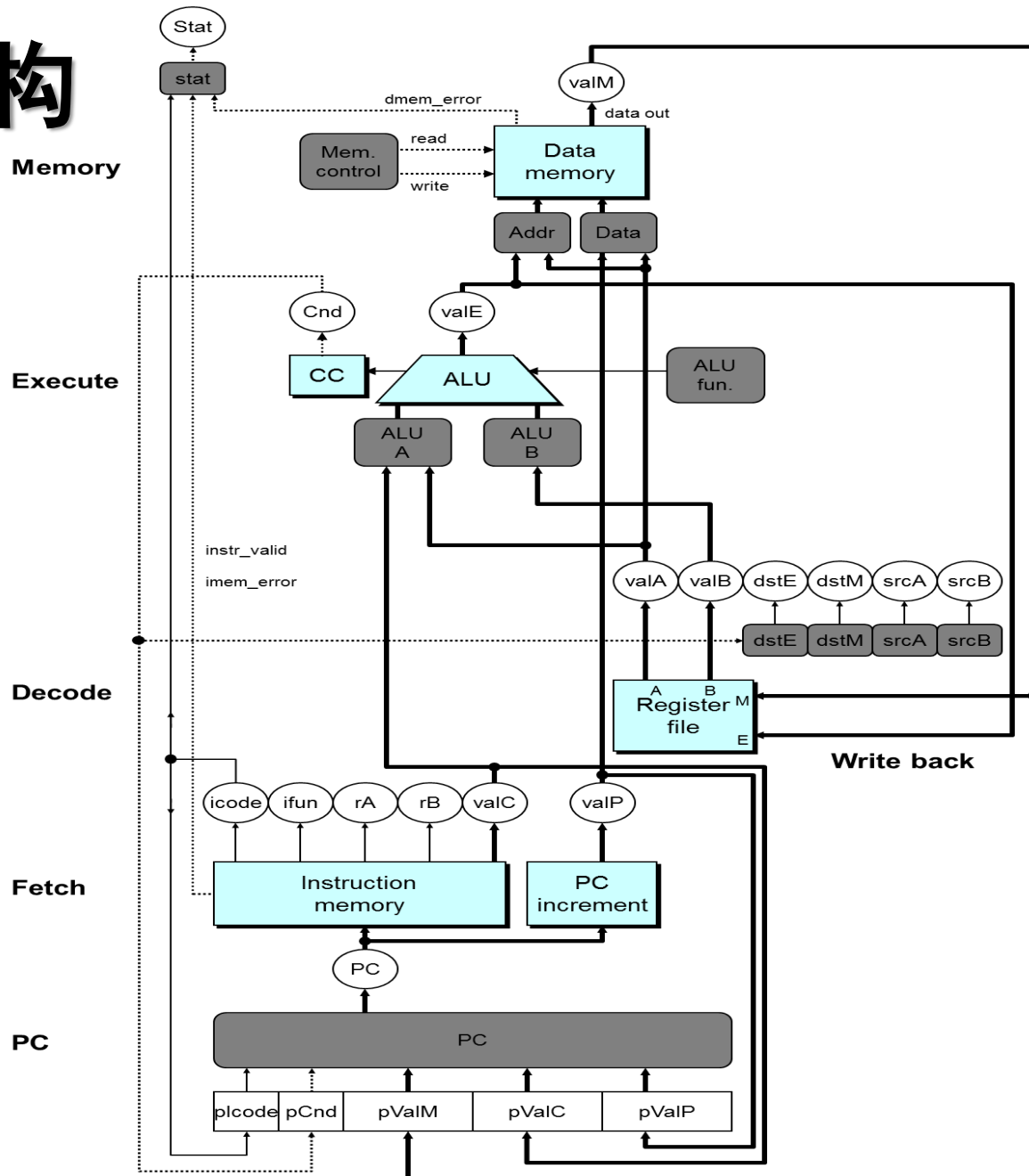
# SEQ 的硬件结构

- 阶段顺序发生
- 一次只能处理一个操作

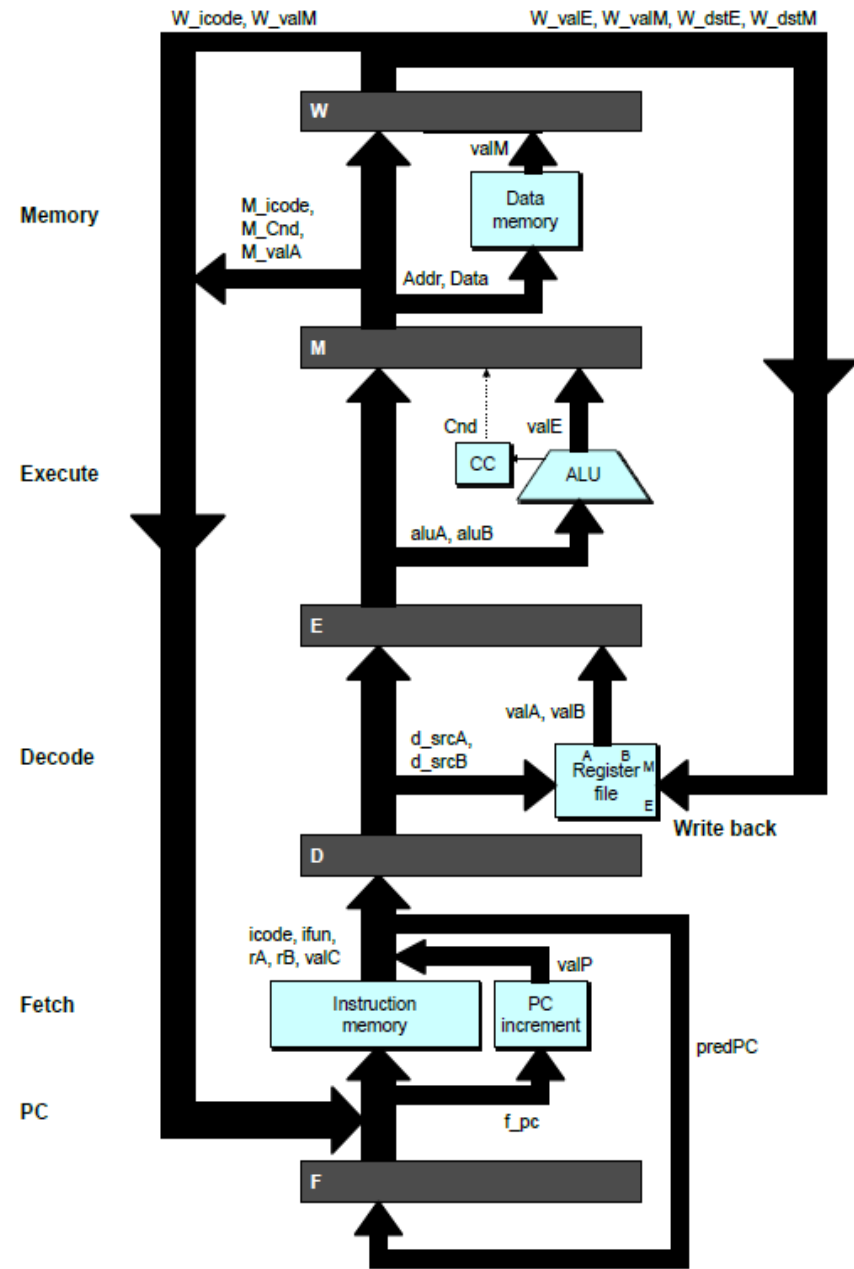
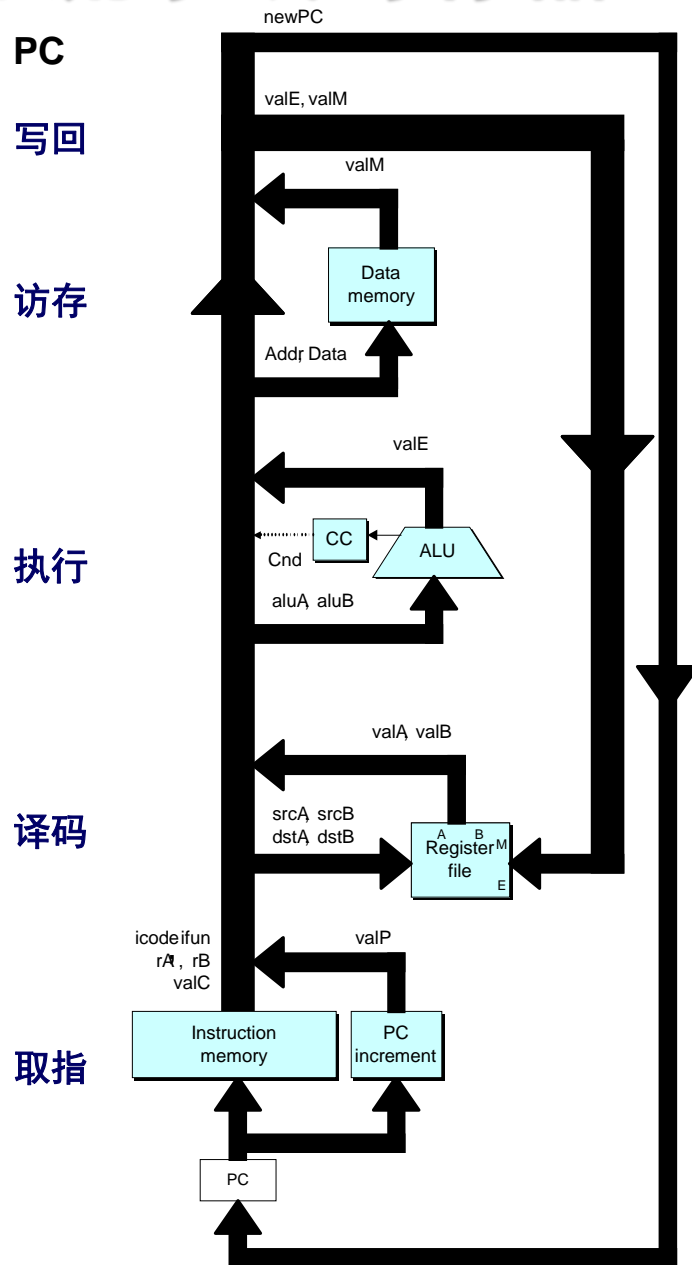


# SEQ+ 的硬件结构

- 顺序实现
- 重启PC阶段放在开始位置
- PC 阶段
  - 选择PC执行当前指令
  - 根据前一条指令的计算结果
- 处理器状态
  - PC不再保存在寄存器中
  - 但是，可以根据其他信息决定PC



# 添加流水线寄存器



# 流水线阶段

## ■ 取指

- 选择当前PC
- 读取指令
- 计算PC的值

## ■ 译码

- 读取程序寄存器

## ■ 执行

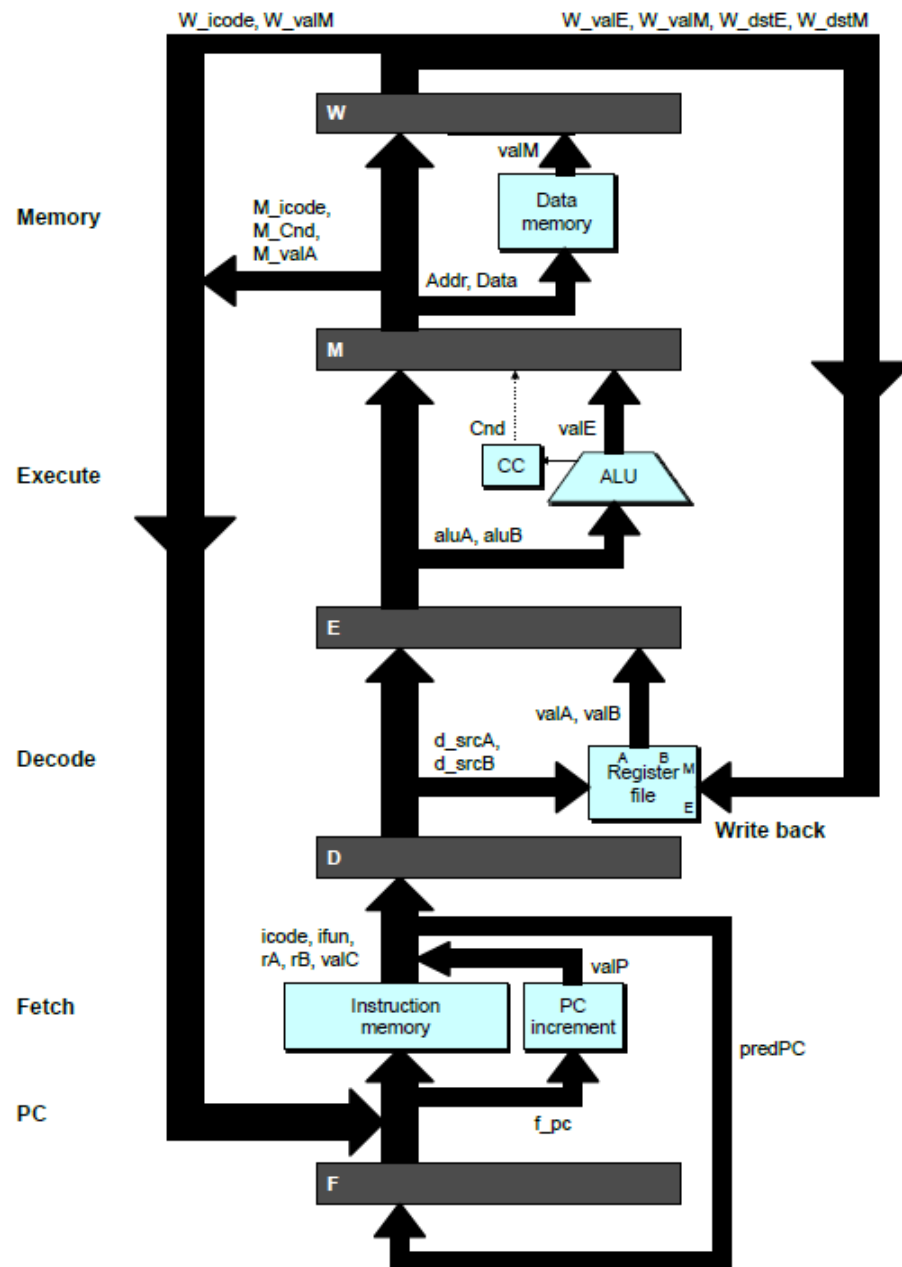
- 操作ALU

## ■ 访存

- 读或写存储器

## ■ 写回

- 更新寄存器文件



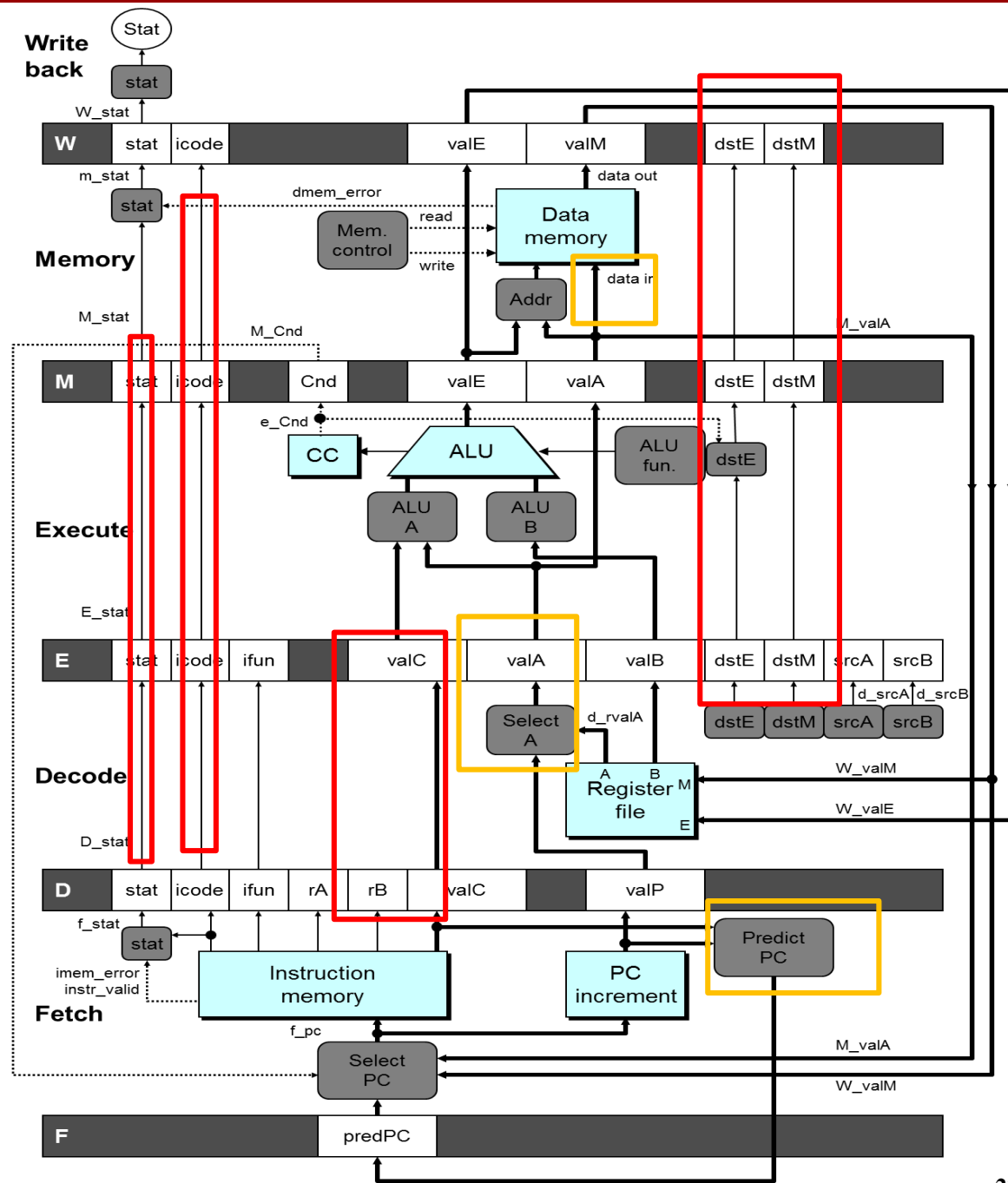
# PIPE- 硬件结构

- 流水线寄存器保存指令执行的中间值

## ■ 前向路径

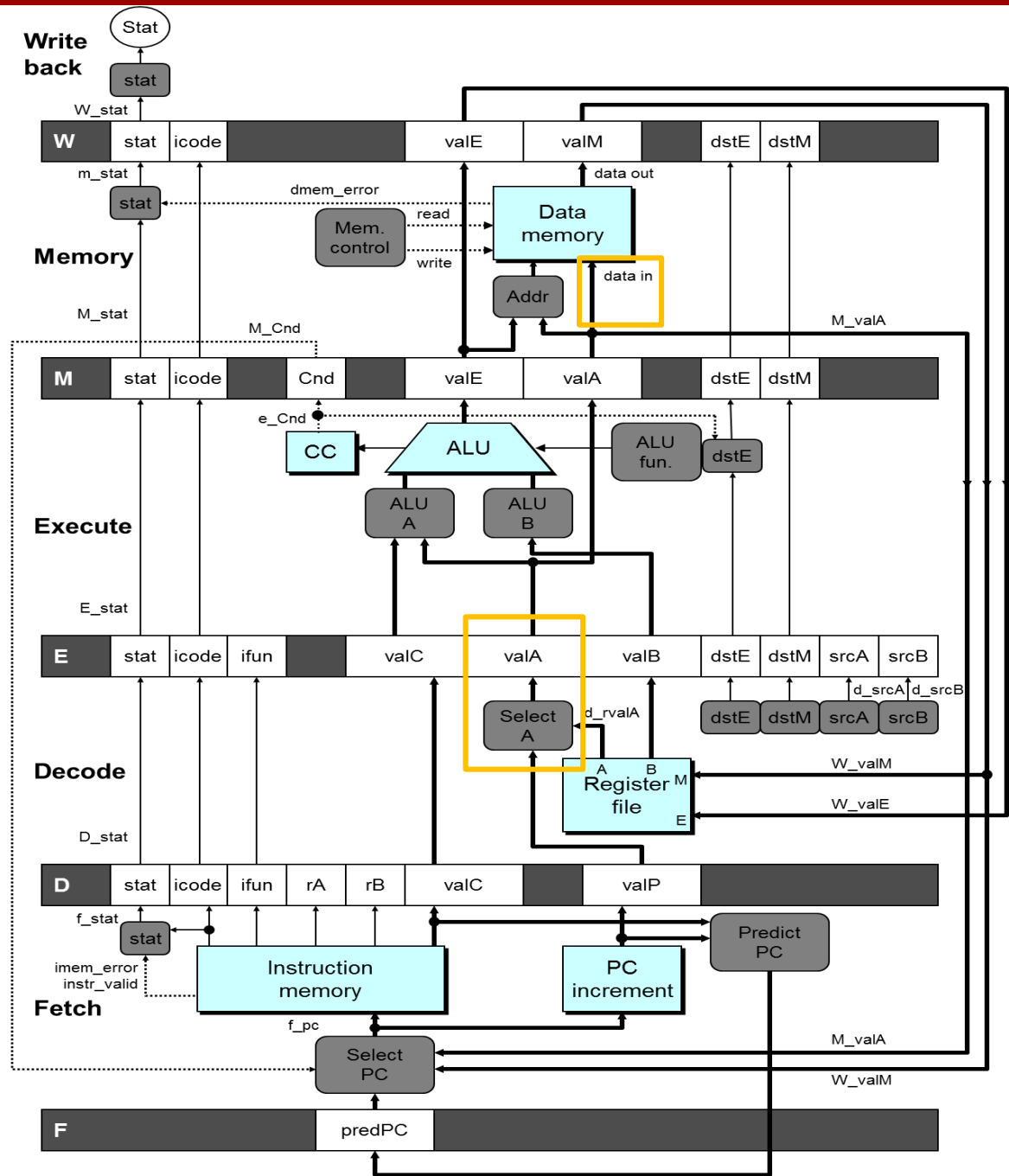
- 值从一个阶段送到下一个阶段
- 不能跳到过去的阶段
  - 如valC 通过译码阶段

## ■ 简化结构



除了call指令在访存阶段用到了valP，其他指令在执行、访存和写回阶段都没有用到valP。Call指令没有用到valA，因此不妨将valA和valP复用（通过select A选择到底使用valA还是valP）。

指令	call Dest
取指	icode:ifun $\leftarrow$ M <sub>1</sub> [PC]
	valC $\leftarrow$ M <sub>8</sub> [PC+1]
	valP $\leftarrow$ PC+9
译码	
	valB $\leftarrow$ R[%rsp]
执行	valE $\leftarrow$ valB+(-8)
访存	M <sub>8</sub> [valE] $\leftarrow$ valP
写回	R[%rsp] $\leftarrow$ valE
更新PC	PC $\leftarrow$ valC



# 信号重新排列与命名规则

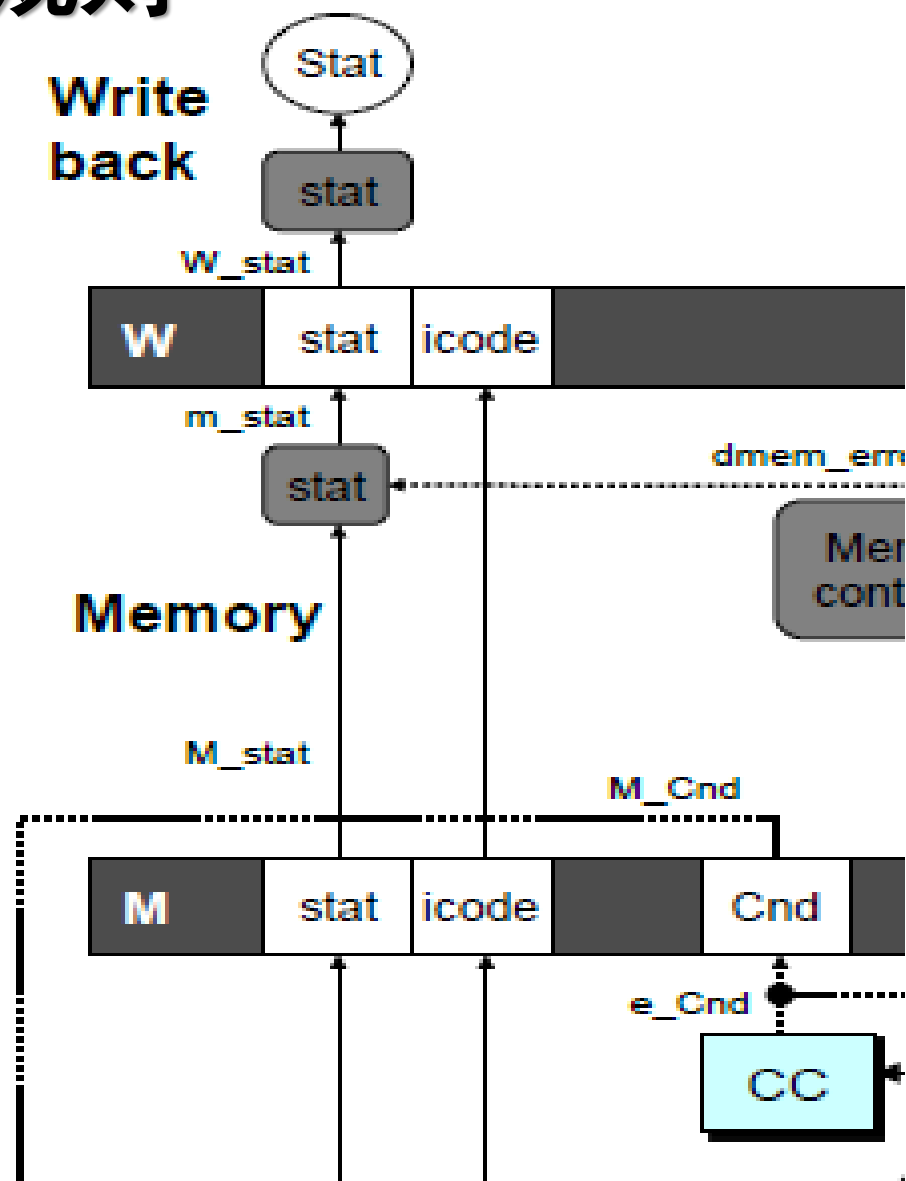
图中所有从寄存器中引出来的都是大写字母开头，其他为小写字母开头。

## ■ S\_Field

- 流水线S阶段的寄存器的相关字段的名称用大写字母表示 F D E M W

## ■ s\_Field 大写寄存器，小写值

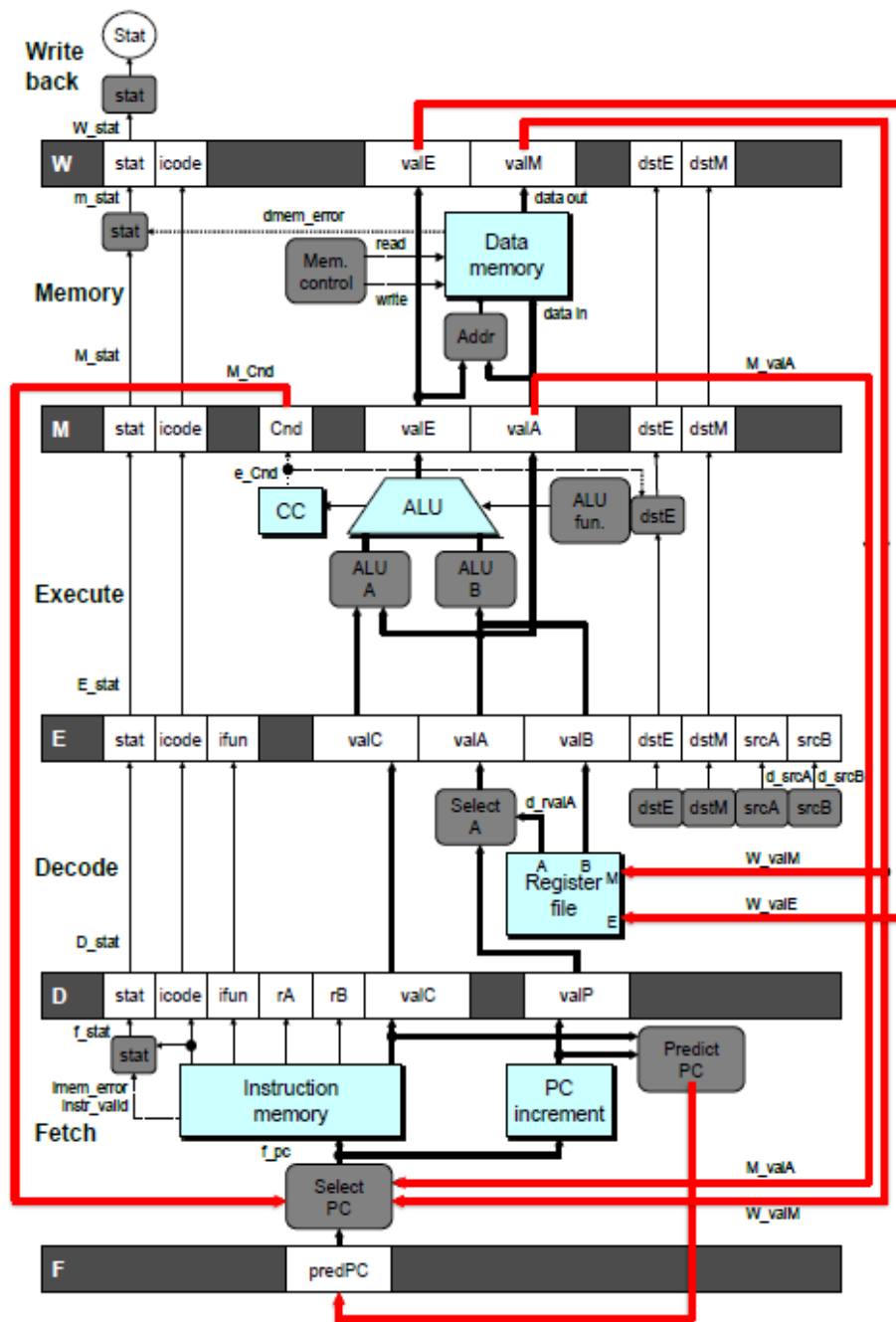
- 流水线S阶段的相关字段的相关值用小写字母表示 f d e m w





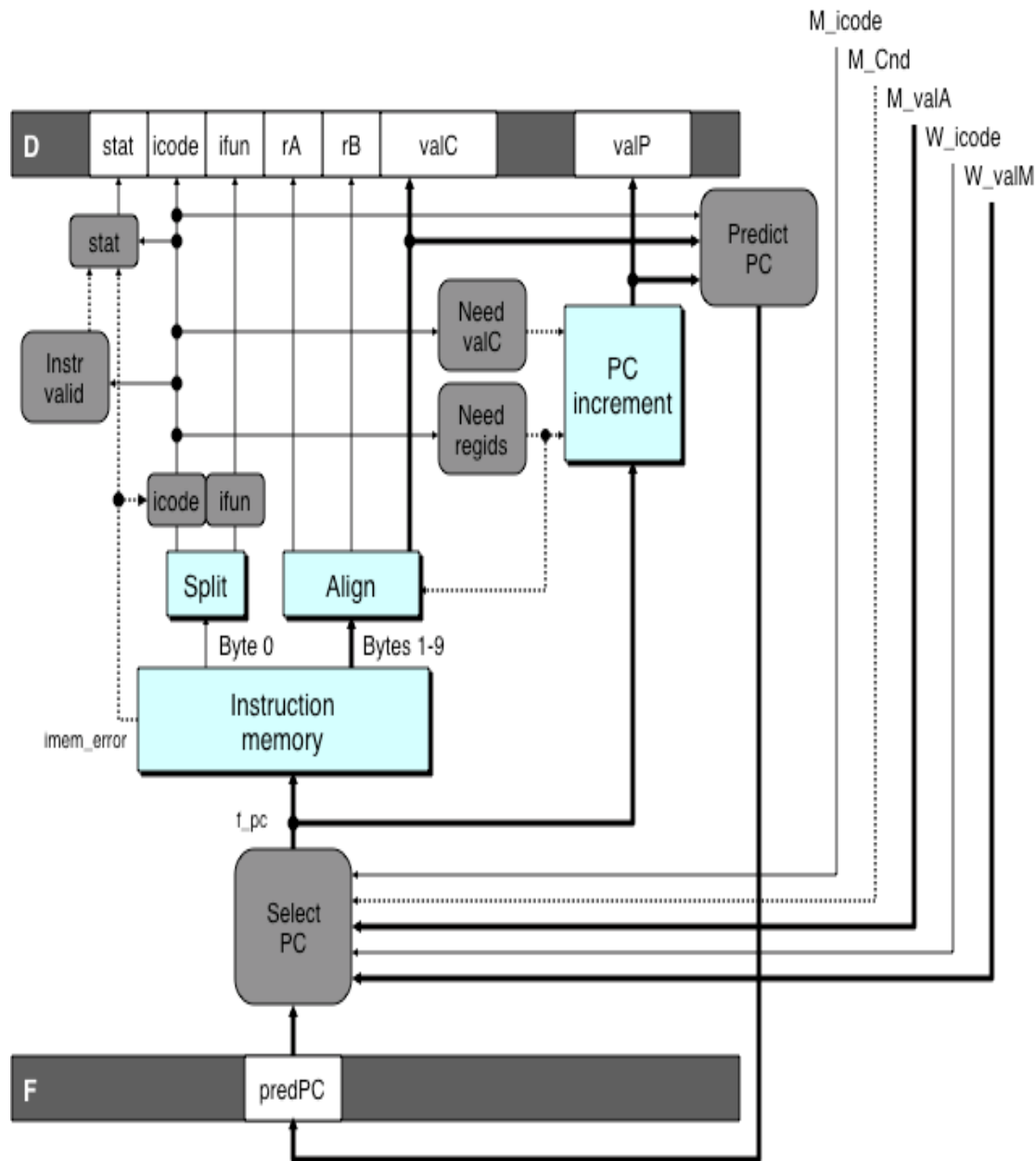
# 反馈路径

- 预测下一个PC
  - 猜测下一个PC的值
- 分支信息
  - 跳转或不跳转
  - 预测失败或成功
- 返回点
  - 从内存中读取
- 寄存器更新
  - 通过寄存器文件写端口

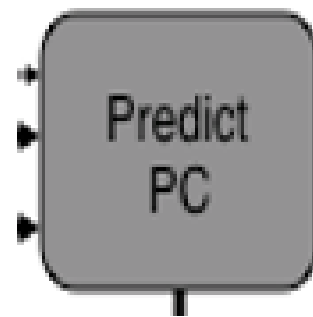


# 预测PC

当前指令完成取指后，开始一条新指令的取指，但不能立刻判断下一条指令从哪里获取(Dmem中，valP，还是valC)，所以需要猜测哪条指令将会被取出。如果预测错误，就还原。



# 预测策略



## ■ 对于非转移指令（**一定不跳转**）

PredicPC设定为valP, 永远可靠

## ■ 对于调用指令或无条件转移指令

即: **call、jmp是明确跳转地址的**

PredicPC设定为valC(调用的入口地址或转移目的地址), 永远可靠

## ■ 条件转移指令（**假设跳转**）

- 预测PC为valC（转移目的地址）

- 如果分支被选中则预测正确

- 研究表明成功率大约为60%

===回跳为valC更好

## ■ 返回指令（**明确要空几个时钟才能获得正确的跳转地址**）

- 不进行预取

===CPU硬件栈（返回地址是在栈里面）

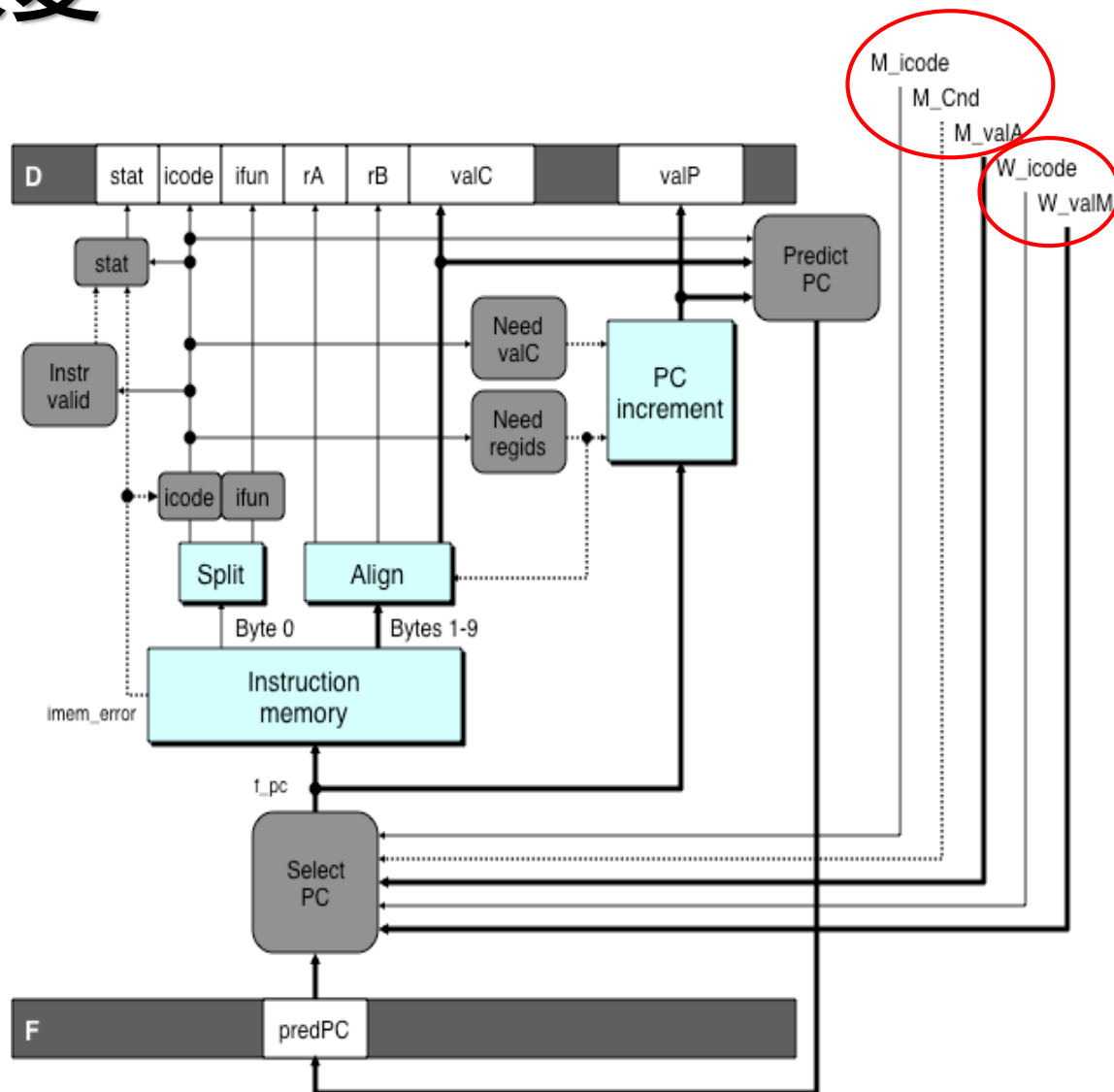
# 从预测错误中恢复

## ■ 跳转错误 (本该顺序执行却基于假设做了跳转)

- 查看分支条件，如果指令进入访存阶段
- 从valA中得到失败的PC (**valP**)

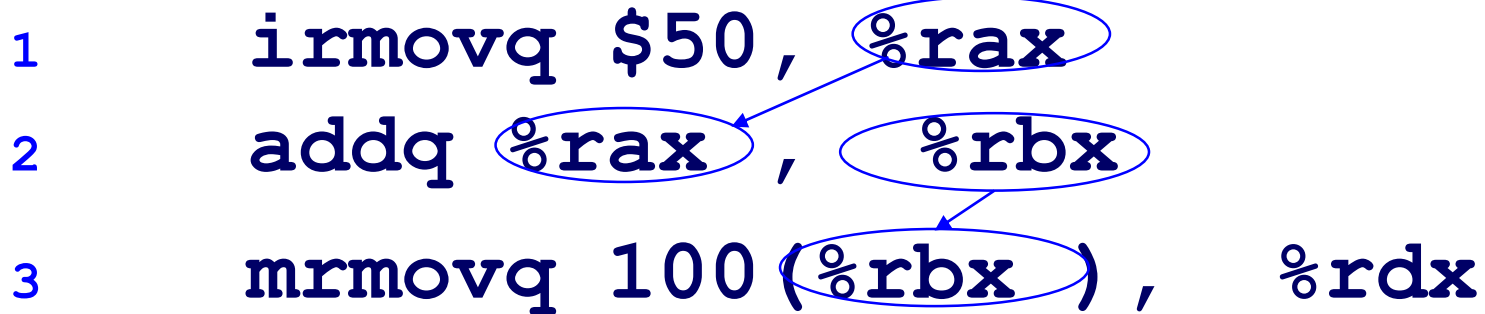
## ■ ret指令

- 获取返回地址，当ret到达写回阶段



# 处理器中的数据相关

```
1      irmovq $50, %rax
2      addq %rax, %rbx
3      mrmovq 100(%rbx), %rdx
```

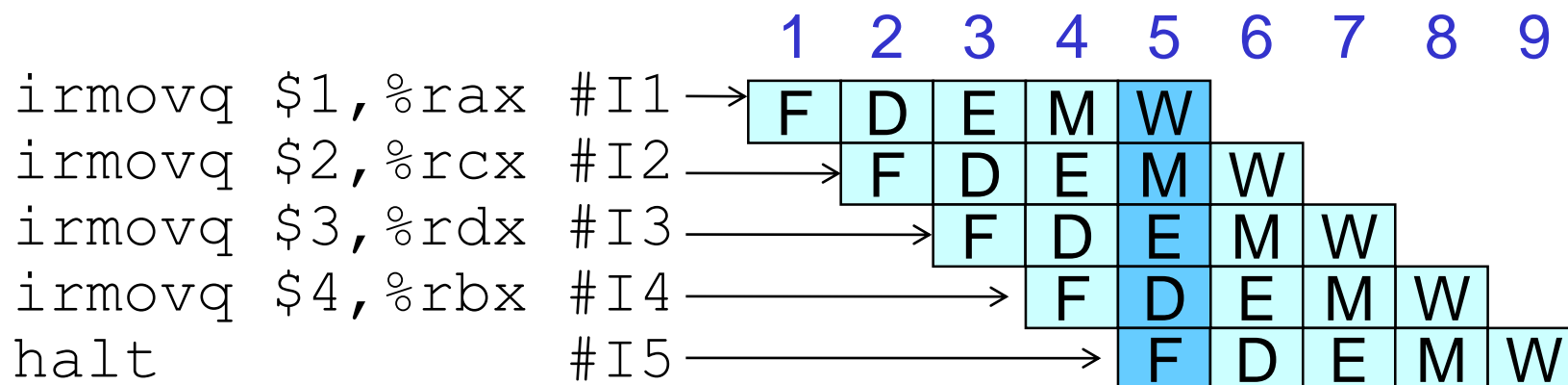


- 一条指令的结果作为另一条指令的操作数
  - 读后写数据相关
- 这些现象在实际程序中很常见
- 必须保证我们的流水线可以正确处理：
  - 得到正确的结果
  - 最小化对性能的影响

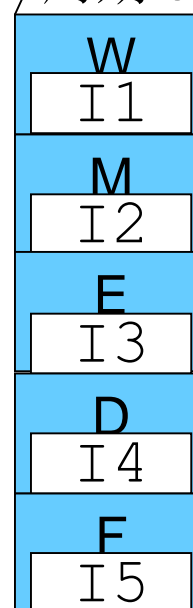
# 处理器中的数据相关

- 如何保证我们的流水线可以正确处理，具体怎么操作？
  - 可以在两条相关的指令之间添加空操作（nop指令）
  - 也可以在流水线运行中由处理器插入气泡（bubble）
  - 还可能可以通过转发（前递）来解决
- 那么添加几个nop指令呢？
  - 最保险：多加入几个，这样就彻底消除数据相关了
  - 但是，空操作太多会影响流水线性能，从性能方面考虑，气泡越少越好…
  - 所以应该添加**恰好**能消除数据相关数量的nop。

# 流水线示例



周期 5



■ File: demo-basic.js

F-Fetch-----取指

D-Decode-----译码

E-Execute----执行

M-Memory---访存

W-WriteBack-写回

(更新PC在取值阶段完成)

# 数据相关: No Nop

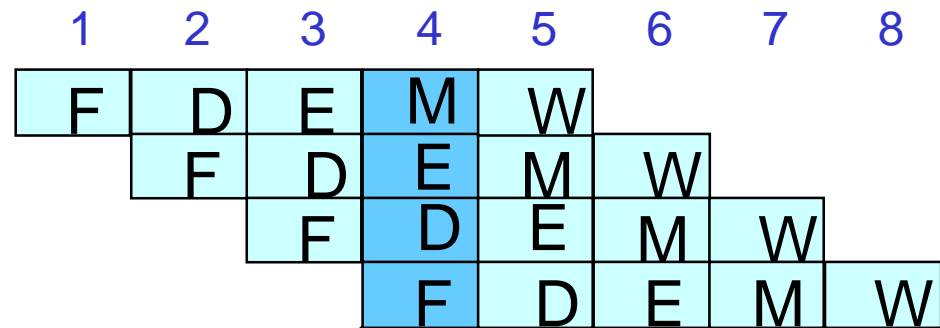
# demo-h0.y

0x000:irmovq \$10,%rdx

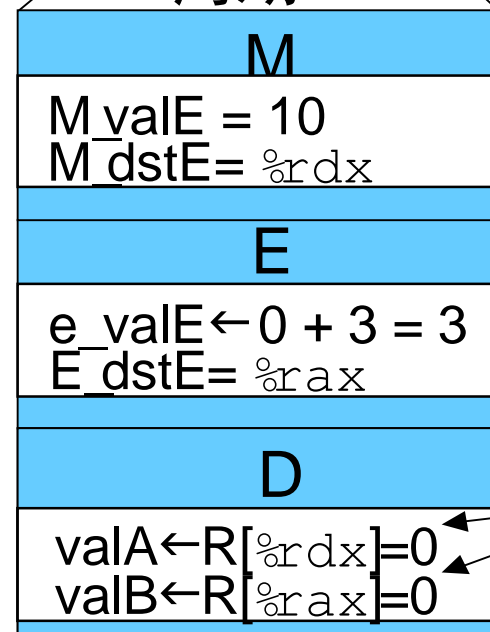
0x00a:irmovq \$3,%rax

0x014:addq %rdx,%rax

0x016: halt



周期 4



Error



# 数据相关: 1 Nop

# demo-h1.ys

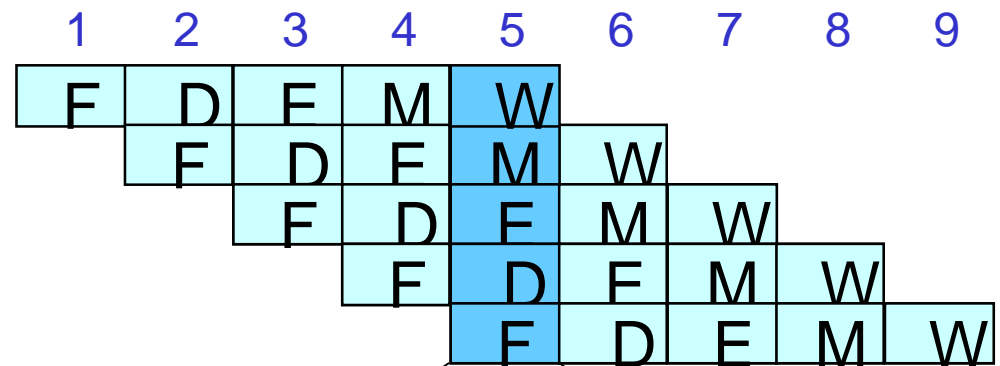
0x000:irmovq \$10,%rdx

0x00a:irmovq \$3,%rax

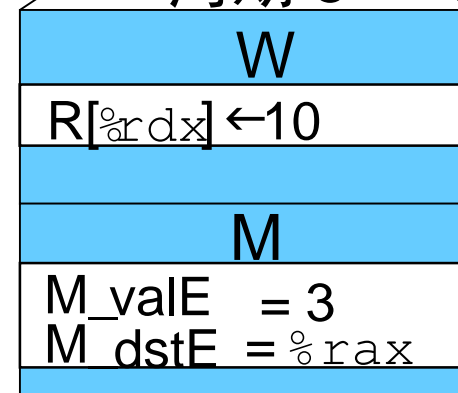
0x014:**nop**

0x015:addq %rdx,%rax

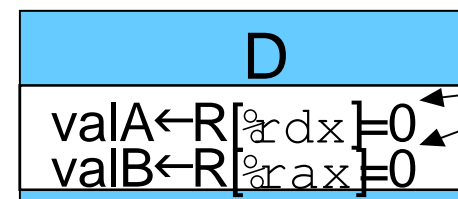
0x017: halt



周期 5



⋮



Error

# 数据相关: 2 Nop's

# demo-h2.y<sub>s</sub>

0x000:irmovq\$10,%rdx

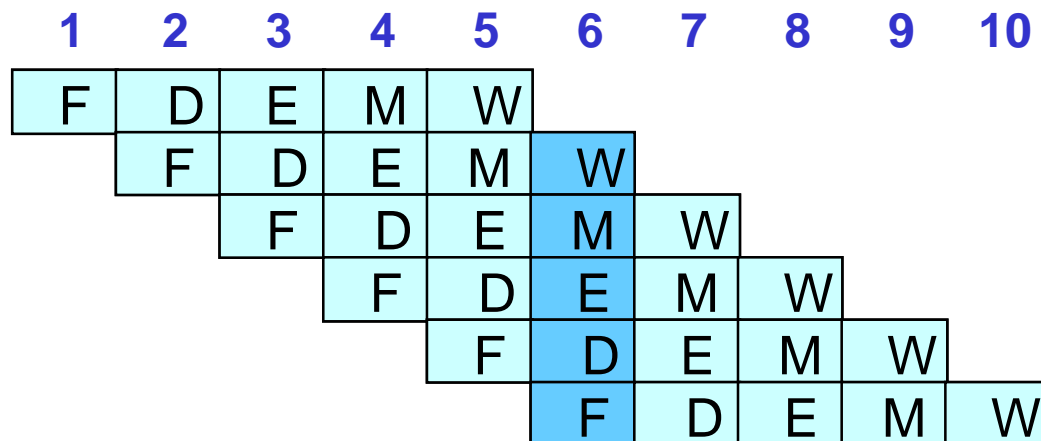
0x00a:irmovq \$3,%rax

0x014:nop

0x015:nop

0x016:addq %rdx,%rax

0x018: halt



周期 6

W

$R[\%rax] \leftarrow 3$

⋮

D

$valA \leftarrow R[\%rdx] = 10$   
 $valB \leftarrow R[\%rax] = 0$

Error

# 数据相关: 3 Nop's

# demo-h3.y

0x000: irmovq \$10, %rdx

0x00a: irmovq \$3, %rax

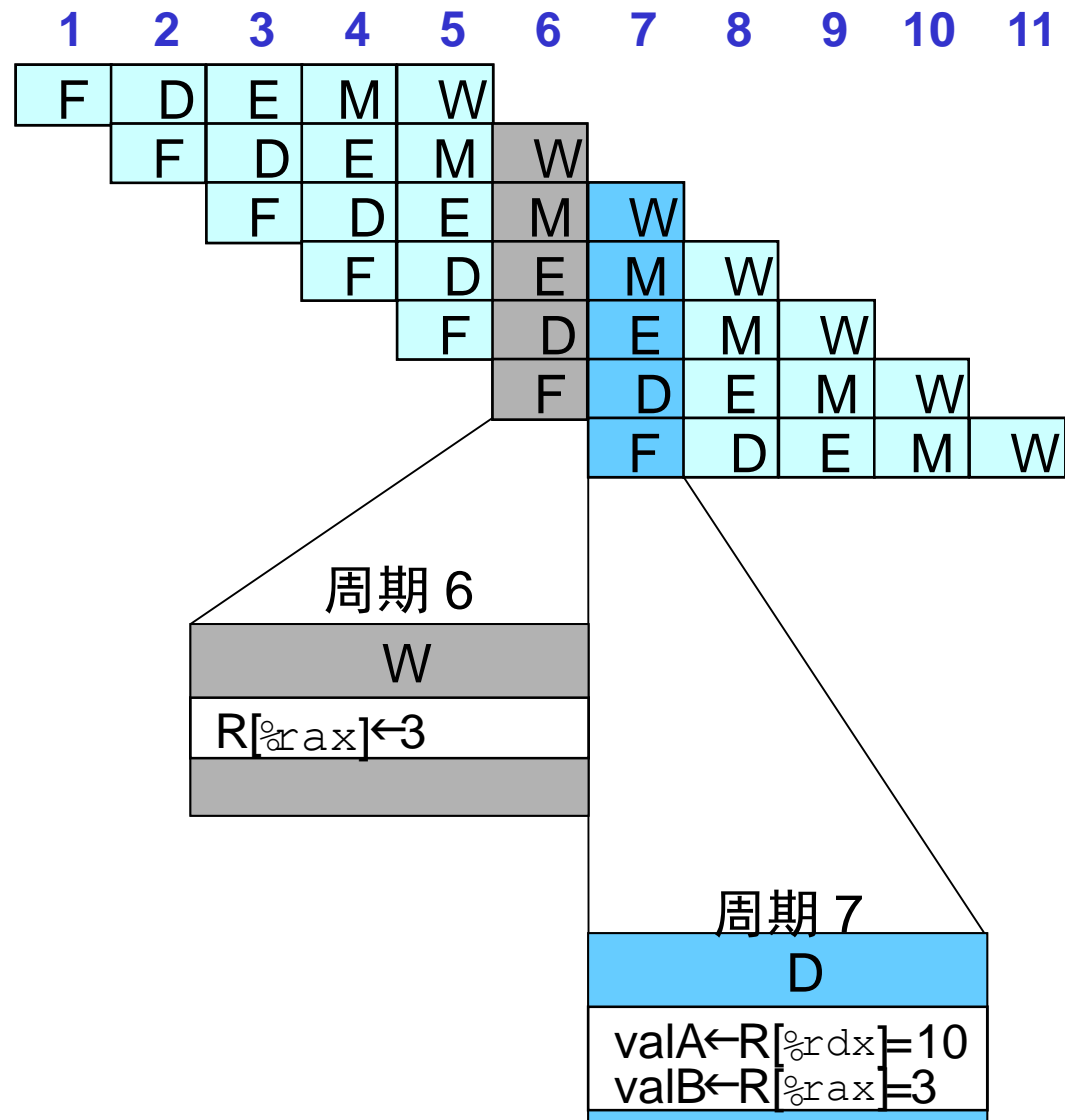
0x014: nop

0x015: nop

0x016: nop

0x017: addq %rdx, %rax

0x019: halt



# 分支预测错误示例

demo-j.ys

本应顺序执行不跳转，但是分支预测假设跳转，预测错误

```

0x000:    xorq %rax,%rax #这里异或之后结果为0，ZF置1
0x002:    jne  t        #jne就是ZF不为1就跳转，所以本该顺序执行
0x00b:    irmovq $1, %rax #分支预测错误，本应被执行，但是
                                未被执行

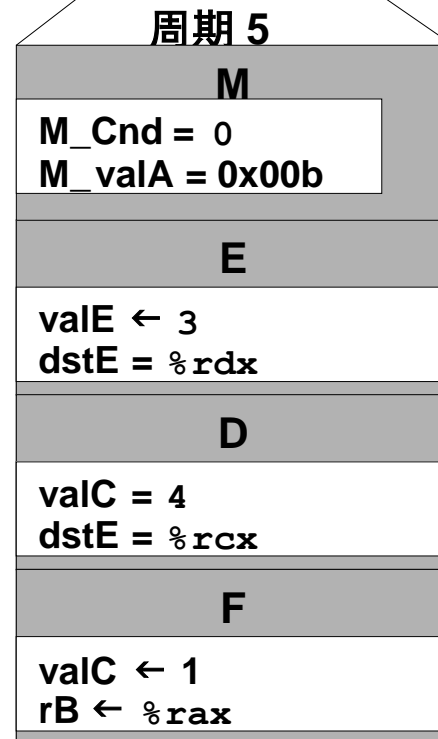
0x015:    nop
0x016:    nop
0x017:    nop
0x018:    halt          #退出程序
0x019:  t:  irmovq $3, %rdx #跳转到的地址(本不应执行)
0x023:    irmovq $4, %rcx #本不应执行
0x02d:    irmovq $5, %rdx
  
```

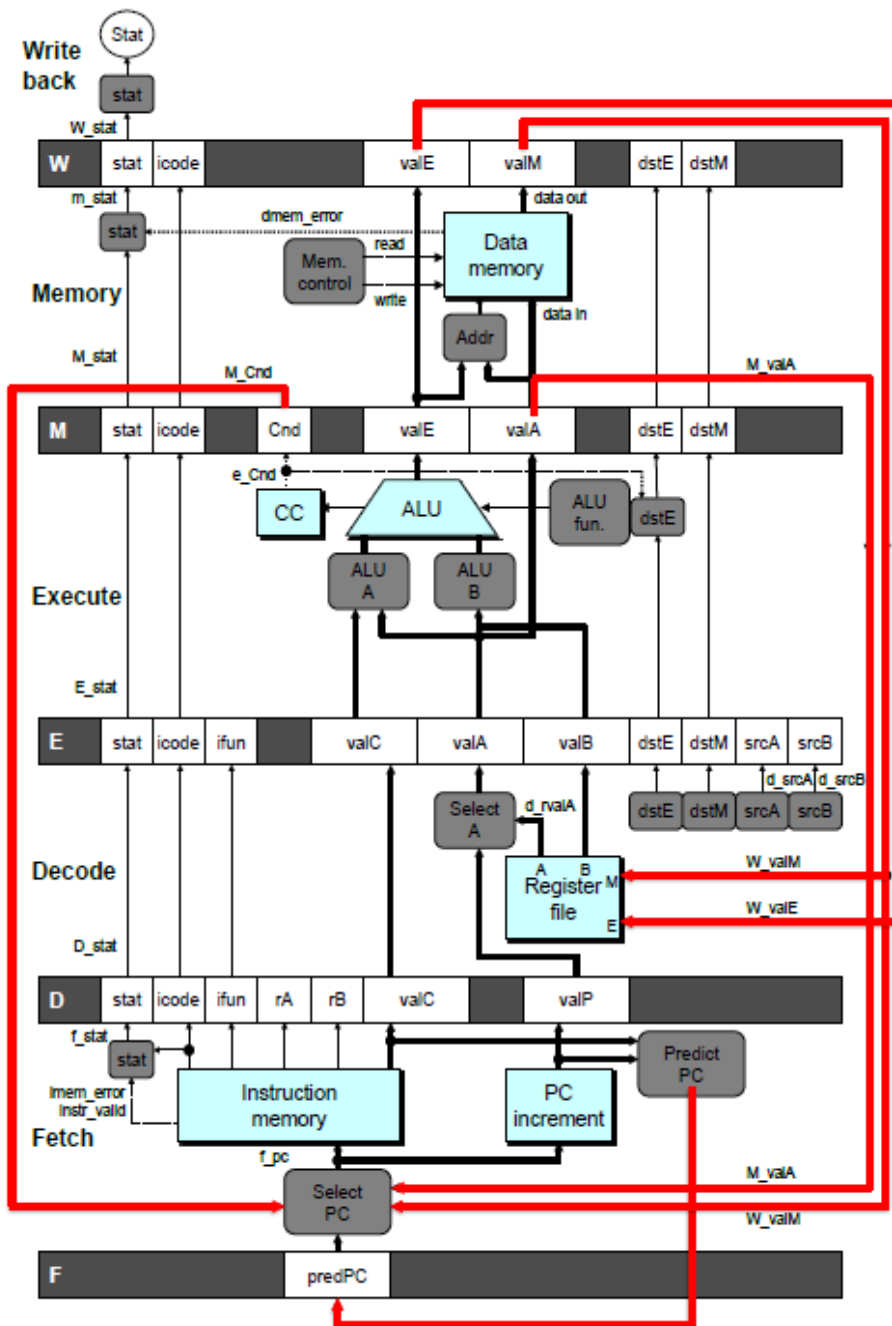
- 应该只执行前7条指令

# 错误预测追踪

		1	2	3	4	5	6	7	8	9
0x000:	xorq %rax,%rax	F	D	E	M	W				
0x002:	jne t # Not taken		F	D	E	M	W			
X 0x019: t:	irmovq \$3, %rdx # Target			F	D	E	M	W		
X 0x023:	irmovq \$4, %rcx # Target+1				F	D	E	M	W	
✓ 0x00b:	irmovq \$1, %rax # Fall Through					F	D	E	M	W

- 在分支目标处，错误地执行了两条指令 (Target 和 Target + 1)





# 返回示例

demo-ret.ys

```

0x000:    irmovq Stack,%rsp    # Intialize stack pointer
0x00a:    nop                    # Avoid hazard on %rsp
0x00b:    nop
0x00c:    nop
0x00d:    call p                # Procedure call
0x016:    irmovq $5,%rsi        # Return point
0x020:    halt
0x020:    .pos 0x20
0x020: p: nop                # procedure
0x021:    nop
0x022:    nop
0x023:    ret
0x024:    irmovq $1,%rax        # Should not be executed
0x02e:    irmovq $2,%rcx        # Should not be executed
0x038:    irmovq $3,%rdx        # Should not be executed
0x042:    irmovq $4,%rbx        # Should not be executed
0x100:    .pos 0x100
0x100:    Stack:                # Initial stack pointer

```

- 需要大量的nop指令来避免数据冒险

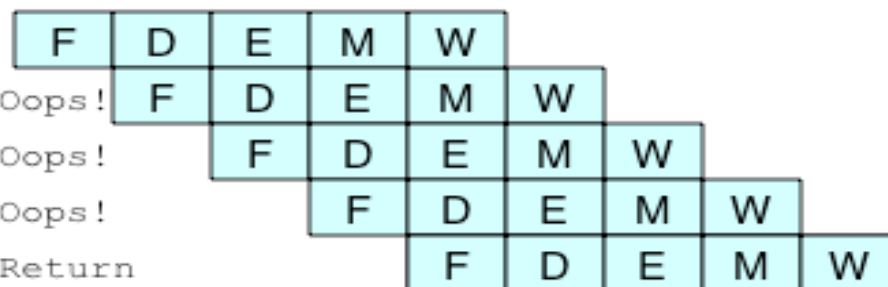
# 错误的返回示例

# demo-ret

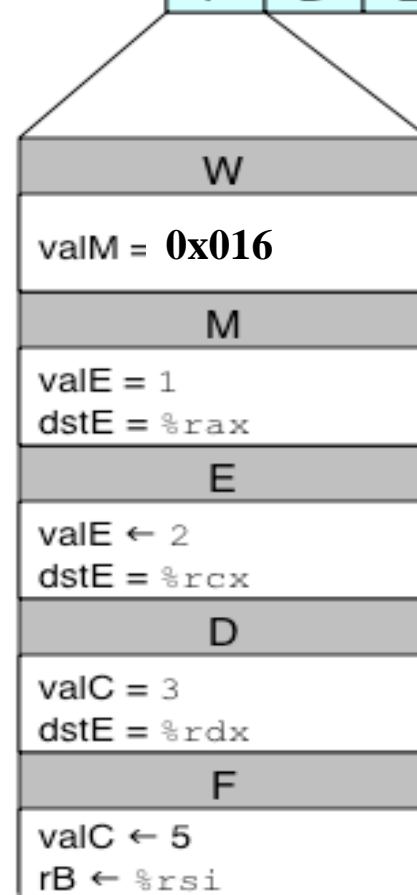
```

0x023  ret
0x024  irmovq $1,%rax # Oops!
0x02e  irmovq $2,%rcx # Oops!
0x038  irmovq $3,%rdx # Oops!
0x016  irmovq $5,%rsi # Return

```



- 在ret之后，错误地执行了3条指令





## 习题

1.为了使计算机运行得更快，现代 CPU 采用了许多并行技术，将处理器的硬件组织成若干个阶段并让这些阶段并行操作的技术是（ **A** ），该技术的 CPI 一般不小于1。

A. 流水线    B.超线程    C.超标量    D.向量机

# 流水线总结

## ■ 概念

- 将指令的执行划分为5个阶段
- 在流水化模型中运行指令

## ■ 局限性

- 当两条指令距离很近时，不能处理指令之间的（数据/控制)相关
- 数据相关
  - 一条指令写寄存器，稍后会有一条指令读寄存器
- 控制相关
  - 指令设置PC的值，流水线没有预测正确
  - 错误分支预测和返回

## ■ 改进流水线

- 下一节讲

***Enjoy!***