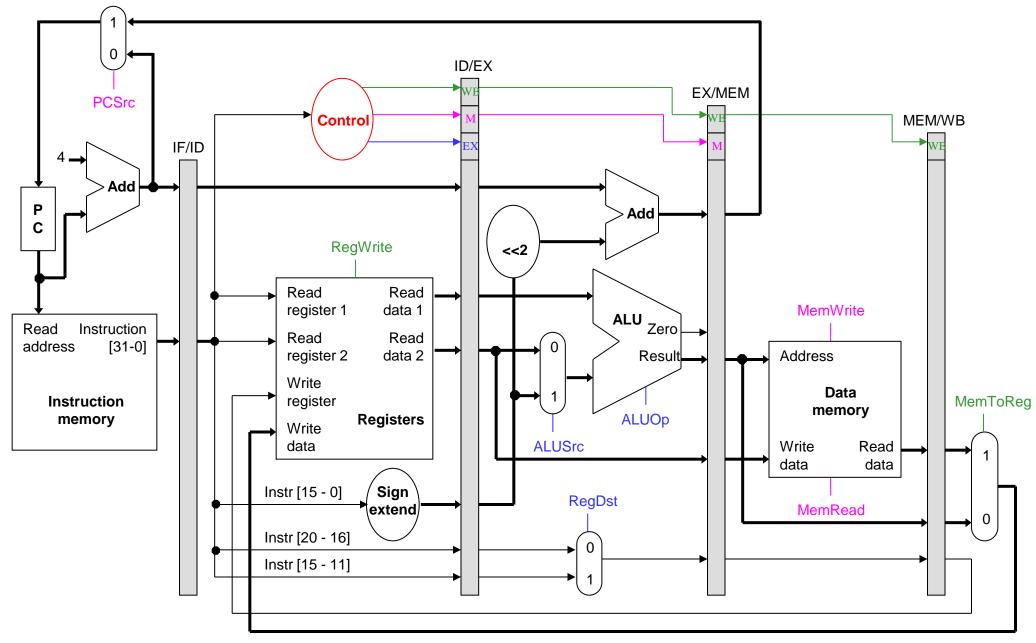
#### ΗΥ 232 Οργάνωση και Σχεδίαση Υπολογιστών

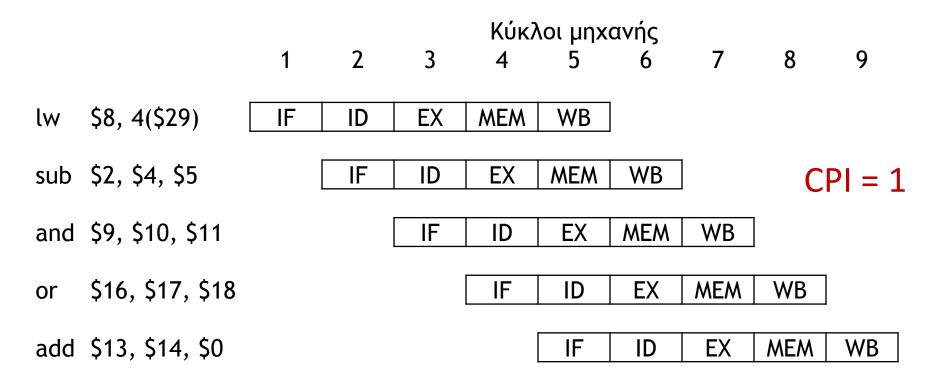
# Διάλεξη 11 Προώθηση (Forwarding)

Νίκος Μπέλλας Τμήμα Μηχανικών Η/Υ, Τηλεπικοινωνιών και Δικτύων

#### Η μέχρι τώρα μικρο-αρχιτεκτονική του MIPS



# Διάγραμμα Διοχέτευσης



- Η μικρο-αρχιτεκτονική που έχουμε αναλύσει μέχρι τώρα δείχνει μια απλουστευμένη κατάσταση.
  - Κάθε εντολή χρειάζεται 5 κύκλους εκτέλεσης.
  - Μία εντολή ξεκινάει σε κάθε κύκλο μηχανής
  - Μία εντολή τερματίζει σε κάθε κύκλο μηχανής (CPI=1)

#### Η σειρά των εντολών είναι πολύ απλή

```
1000: lw $8, 4($29)

1004: sub $2, $4, $5

1008: and $9, $10, $11

1012: or $16, $17, $18

1016: add $13, $14, $0
```

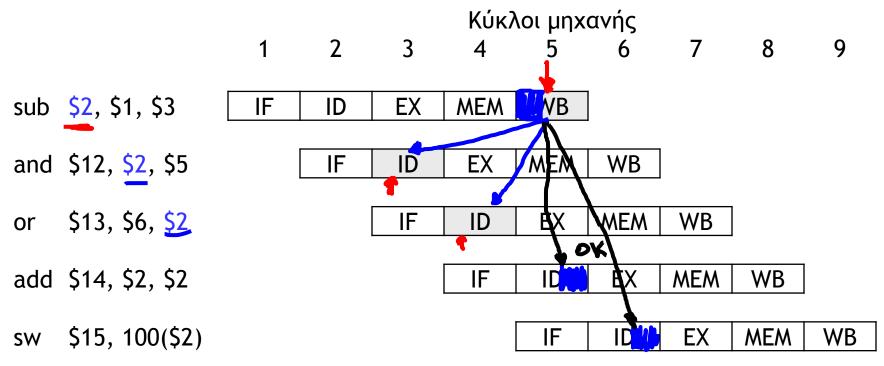
- Έχουμε κάνει κάποιες παραδοχές για την ακολουθία των εντολών που δυστυχώς δεν ισχύουν πάντα
  - Δεν υπάρχει εξάρτηση μεταξύ των δεδομένων που γράφει μια εντολή και των δεδομένων που μια επόμενη εντολή διαβάζει.
  - Αυτό είναι ιδανική περίπτωση και δεν συμβαίνει συχνά
  - Πολλές ακολουθίες αποτελούνται από εξαρτημένες εντολές

## Παράδειγμα με εξαρτημένες εντολές

```
sub $2, $1, $3
and $12, $2, $5
or $13, $6, $2
add $14, $2, $2
sw $15, 100($2)
```

- Η πρώτη εντολή (sub) γράφει στον καταχωρητή \$2
- Ο καταχωρητής \$2 χρησιμοποιείται από εκεί και πέρα ως είσοδος στις επόμενες εντολές
- Αυτό δεν είναι πρόβλημα στην υλοποίηση ενός κύκλου.
  - Κάθε εντολή εκτελείται σε ένα κύκλο και η επόμενη παίρνει τα δεδομένα κανονικά από τον καταχωρητή \$2
- Αλλά τι ακριβώς συμβαίνει στην μικρο-αρχιτεκτονική διοχέτευσης;

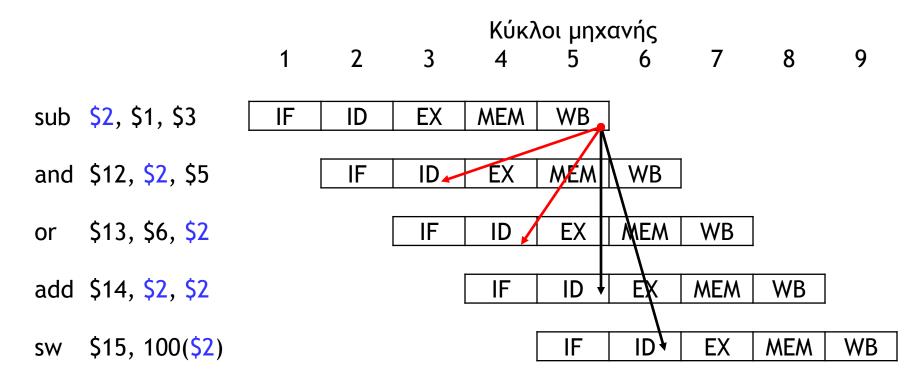
## Κίνδυνος Δεδομένων (Data Hazards)



- Η εντολή **sub** γράφει στον καταχωρητή **\$2** στον κύκλο 5. Αυτό δημιουργεί data hazards στην μικρο-αρχιτεκτονική διοχέτευσης.
  - Η εντολή and διαβάζει τον καταχωρητή \$2 στον κύκλο 3. Αφού η εντολή sub δεν έχει ακόμα γράψει τον \$2, η and θα διαβάσει τα παλιά δεδομένα του καταχωρητή \$2
  - Η εντολή or διαβάζει τον καταχωρητή \$2 στον κύκλο 4, παίρνοντας επίσης την παλιά του τιμή.
  - Από εκεί και πέρα τα πράγματα δουλεύουν εντάξει. Οι επόμενες δύο εντολές εκτελούνται όταν η sub τελειώσει

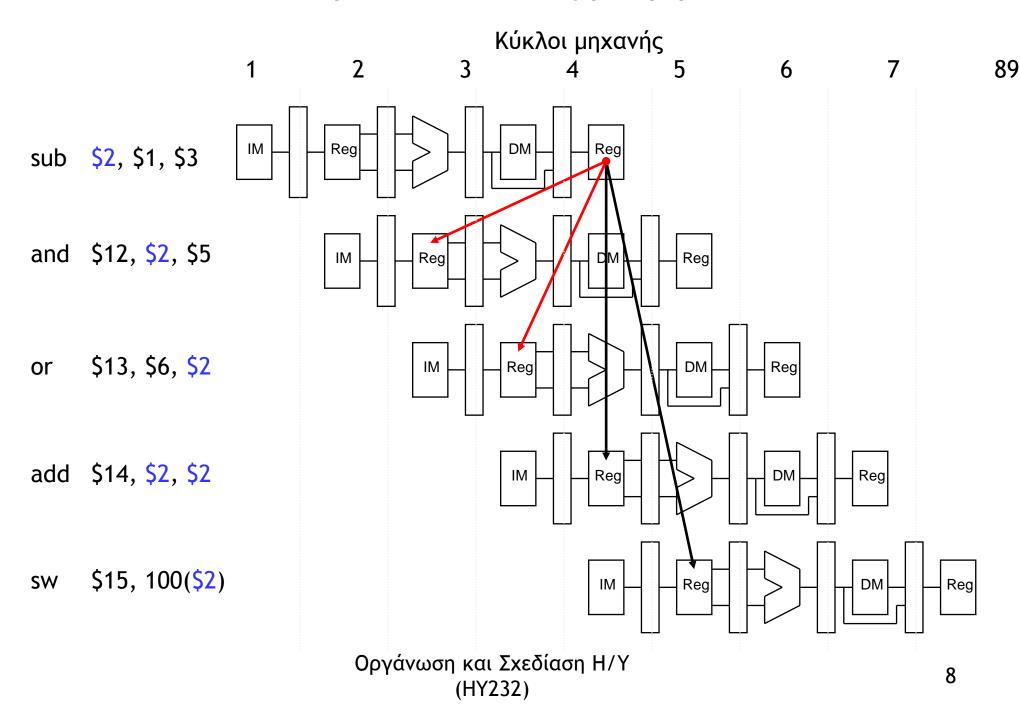
6

## Κίνδυνος Δεδομένων (Data Hazards)



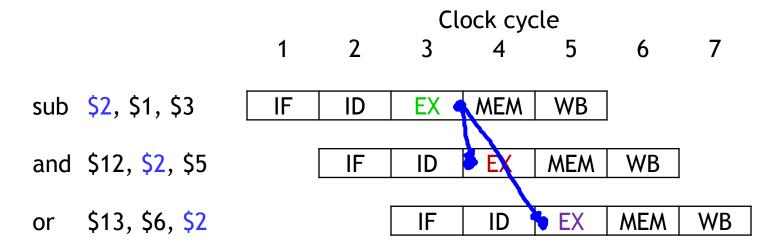
- Τα βέλη δείχνουν την ροή των δεδομένων μεταξύ των εντολών
  - Η αρχή του βέλους δείχνει πότε γράφεται ο καταχωρητής \$2
  - Το τέλος του βέλους δείχνει πότε διαβάζεται ο καταχωρητής \$2
- Όταν ένα βέλος δείχνει πίσω στον χρόνο αυτό σημαίνει ότι υπάρχει κίνδυνος δεδομένων (data hazard).
  - Κόκκινα βέλη στο σχήμα

# Ακόμα ένα διάγραμμα



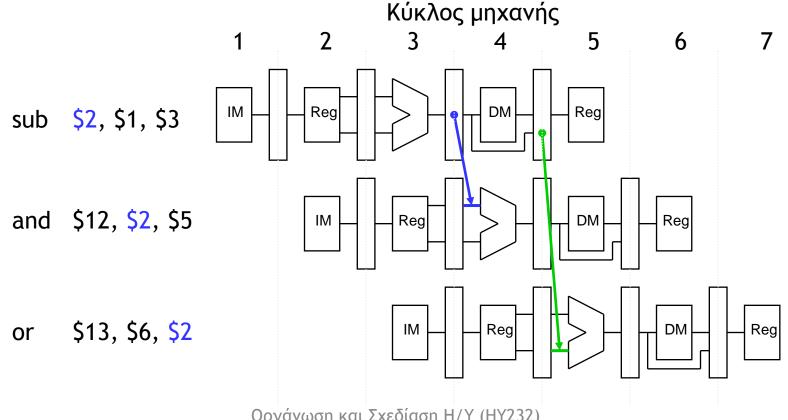
#### Κίνδυνοι δεδομένων

- Είναι αναγκαίο να απαλειφθούν οι κίνδυνοι δεδομένων ώστε οι εντολές **and** και **or** να χρησιμοποιήσουν την πραγματική τιμή του καταχωρητή \$2. Αλλιώς η μικρο-αρχιτεκτονική μας είναι λάθος
- Πότε ακριβώς δημιουργείται η νέα τιμή του καταχωρητή \$2 από την εντολή **sub**;
  - Στο τέλος του σταδίου ΕΧ στον κύκλο 3
- Πότε ακριβώς χρειάζεται η νέα τιμή του καταχωρητή \$2 από την εντολές and και or;
  - Στο στάδιο ΕΧ στους κύκλους 4 και 5



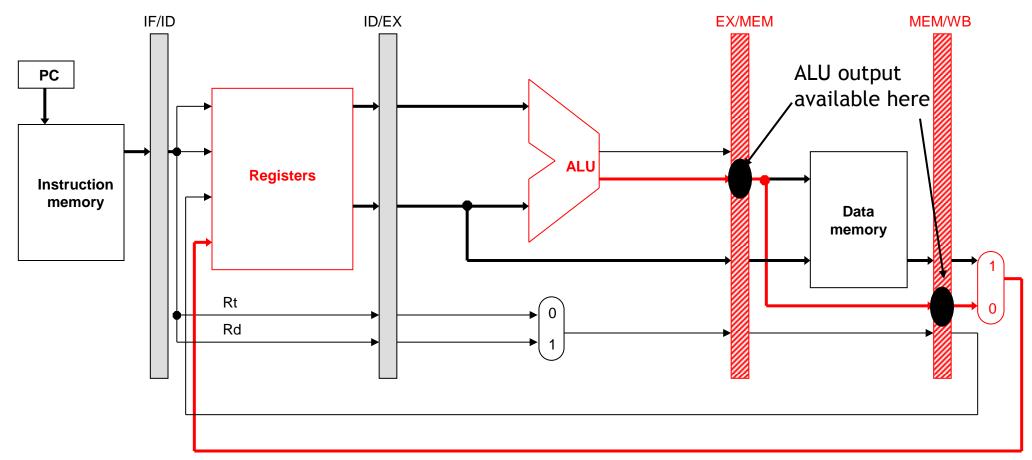
# Προώθηση δεδομένων (Forwarding)

- Το αποτέλεσμα \$1-\$3 υπολογίζεται στο τέλος του σταδίου ΕΧ στον κύκλο 3 πριν χρειαστεί στους κύκλους 4 και 5
- Προωθούμε αυτό το αποτέλεσμα στις επόμενες εντολές με την χρήση των καταχωρητών διοχέτευσης:
  - Η and λαμβάνει την τιμή \$1-\$3 από τον καταχωρητή διοχέτευσης ΕΧ/ΜΕΜ στον κύκλο 4.
  - Η or λαμβάνει την τιμή \$1-\$3 από τον καταχωρητή διοχέτευσης MEM/WB στον κύκλο 5.



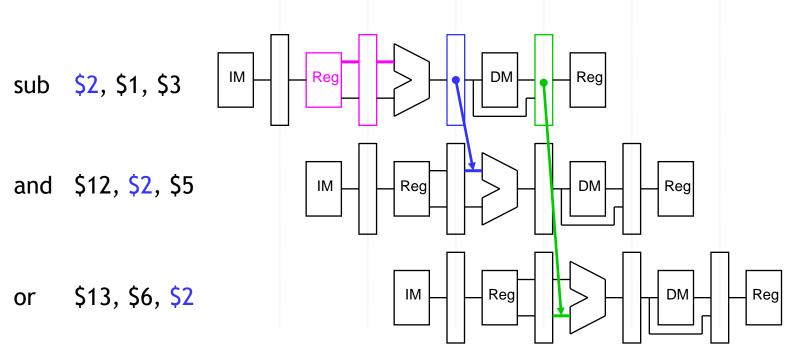
# Προώθηση δεδομένων (Forwarding)

- Οι καταχωρητές διοχέτευσης IF/ID ID/EX EX/MEM ΜΕΜ/WB χρησιμεύουν:
  - για να αποθηκεύουν ενδιάμεσα αποτελέσματα στο τέλος κάθε σταδίου, ΚΑΙ
  - για να προωθούν δεδομένα στις αμέσως επόμενες εντολές πριν αυτά τα δεδομένα γραφούν σε καταχωρητές

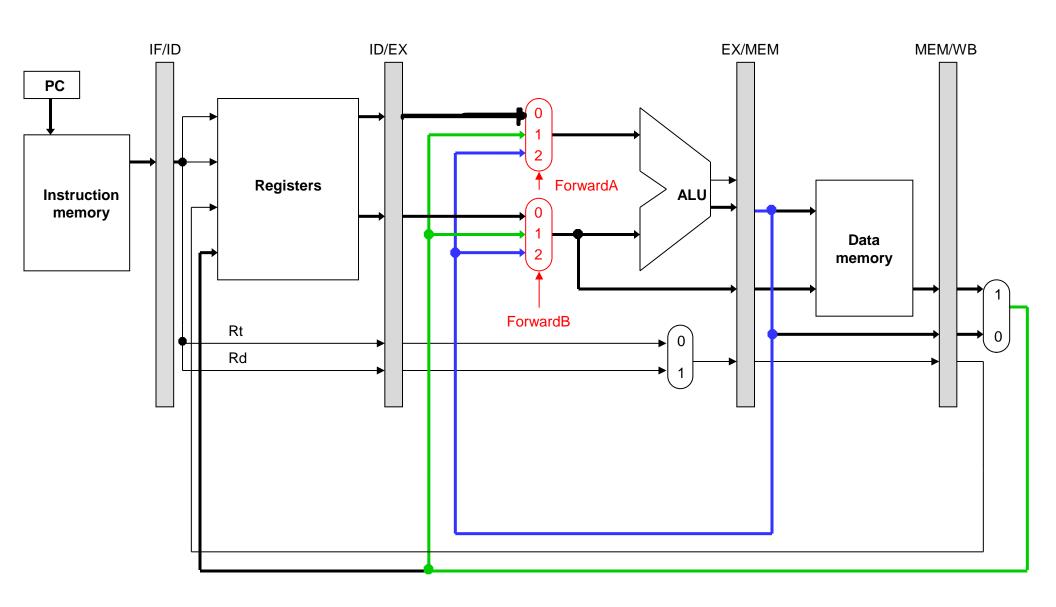


# Μονάδα Προώθησης (Forwarding Unit)

- Η μονάδα προώθησης επιλέγει σε κάθε κύκλο μηχανής την σωστή είσοδο της ALU στο στάδιο ΕΧ:
  - Εάν δεν υπάρχει κίνδυνος δεδομένων, οι είσοδοι της ALU προέρχονται από τους καταχωρητές, όπως έχουμε δει
  - Εάν υπάρχει κίνδυνος δεδομένων, ένας ή δύο είσοδοι προέρχονται από τους καταχωρητές διοχέτευσης ΕΧ/ΜΕΜ ή ΜΕΜ/WB
- Δύο νέοι πολυπλέκτες χρησιμοποιούνται (ForwardA και ForwardB) για να επιλέξουν τις εισόδους της ALU

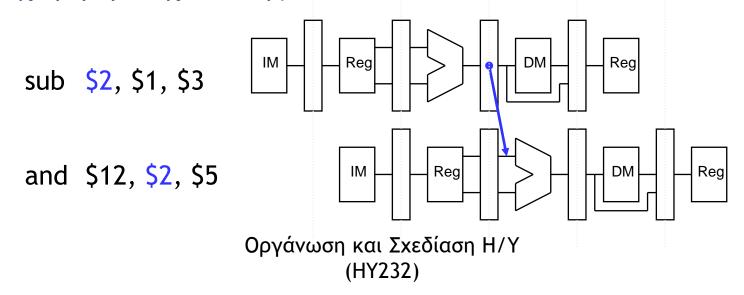


## Datapath με προώθηση δεδομένων



#### Καθορισμός κινδύνων δεδομένων ΕΧ/ΜΕΜ

- Πως καθορίζουμε ότι υπάρχει κίνδυνος δεδομένων;
- Ποιος είναι ο μηχανισμός που χρησιμοποιεί το hardware για να το ανακαλύψει;
- Κίνδυνος δεδομένων EX/MEM υφίσταται μεταξύ μιας εντολής στο στάδιο EX (and) και της αμέσως προηγούμενης εντολής (sub), εφόσον:
  - 1. Η αμέσως προηγούμενη εντολή (sub) γράφει σε κάποιον καταχωρητή, και
  - 2. αυτός ο καταχωρητής είναι είσοδος στην ALU της εντολής (and) στο στάδιο ΕΧ.
- Ο συμβολισμός ID/EX.RegisterRt σημαίνει το πεδίο rt στον καταχωρητή διοχέτευσης ID/EX.



14

## Εξισώσεις ΕΧ/ΜΕΜ

Εξίσωση για την πρώτη είσοδο της ALU

```
if (EX/MEM.RegWrite = 1 and
    EX/MEM.RegisterRd != 0 and
    EX/MEM.RegisterRd = ID/EX.RegisterRs)
    then ForwardA = 2
```

Εξίσωση για την δεύτερη είσοδο της ALU

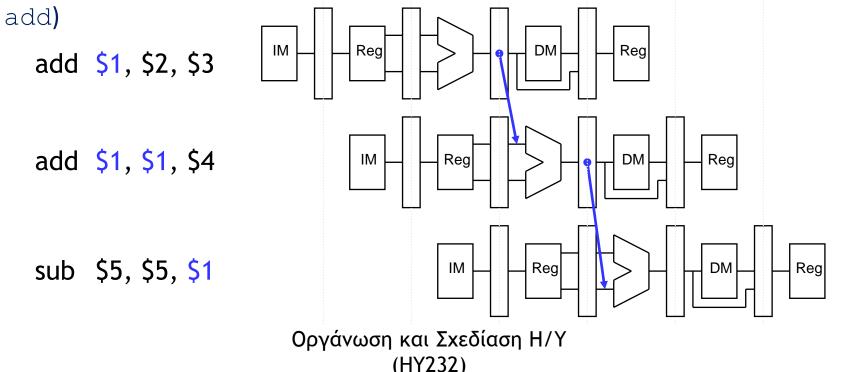
```
if (EX/MEM.RegisterRd = 1 and
    EX/MEM.RegisterRd != 0 and
    EX/MEM.RegisterRd = ID/EX.RegisterRt)
    then ForwardB = 2
    sub $2,$1,$3
    and $12,$2,$5
```

#### Καθορισμός κινδύνων δεδομένων MEM/WB

- Κίνδυνος δεδομένων MEM/WB μπορεί να υφίσταται μεταξύ μιας εντολής στο στάδιο ΕΧ (sub) και μιας εντολής δύο κύκλους πριν (add).
- Ένα ενδιαφέρον πρόβλημα είναι να γράφουμε έναν καταχωρητή σε διαδοχικές εντολές

```
add $1, $2, $3
add $1, $1, $4
sub $5, $5, $1
```

• Ο καταχωρητής \$1 γράφεται από δύο διαδοχικές εντολές. Η τρίτη εντολή (sub) πρέπει να χρησιμοποιήσει τα δεδομένα της εντολής αμέσως από πάνω (δεύτερη



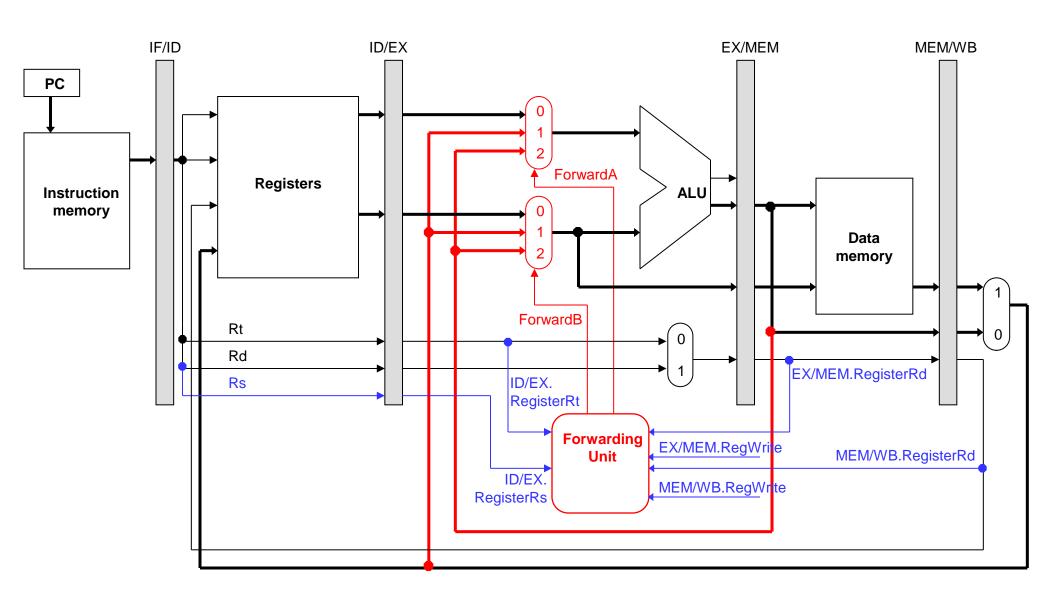
#### Εξισώσεις MEM/WB

• Εξίσωση ΜΕΜ/WB για την πρώτη είσοδο της ALU

```
if (MEM/WB.RegWrite = 1 and
     MEM/WB.RegisterRd != 0 and
     MEM/WB.RegisterRd = ID/EX.RegisterRs and
     (EX/MEM.RegisterRd ≠ ID/EX.RegisterRs or EX/MEM.RegWrite = 0)
then ForwardA = 1
```

• Εξίσωση ΜΕΜ/WB για την δεύτερη είσοδο της ALU

#### Απλοποιημένο datapath με προώθηση

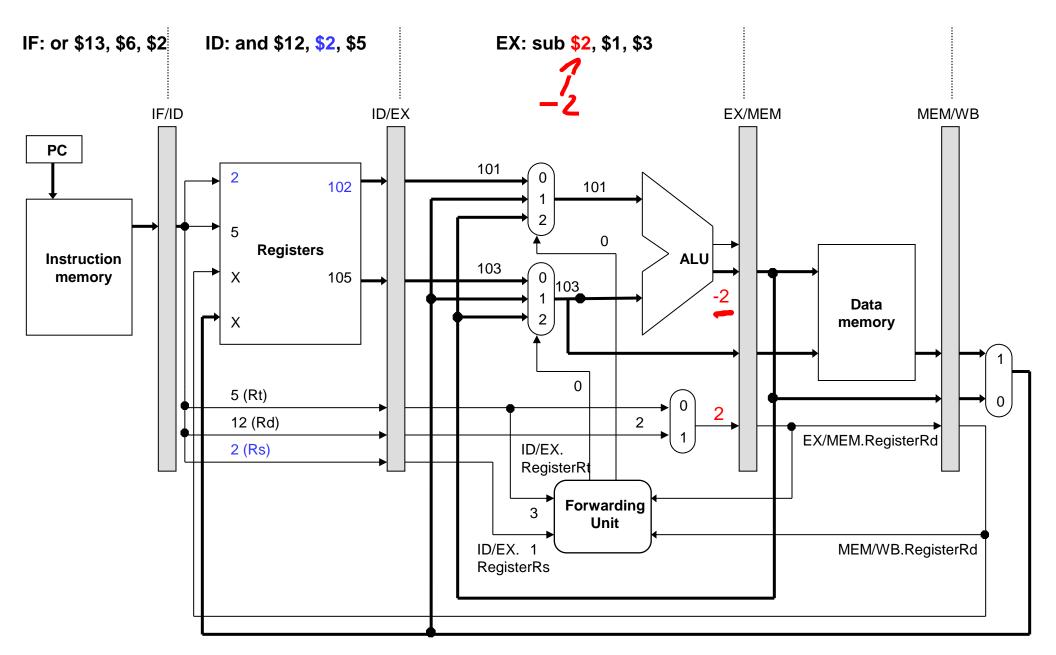


# Παράδειγμα εκτέλεσης στην νέα μικροαρχιτεκτονική

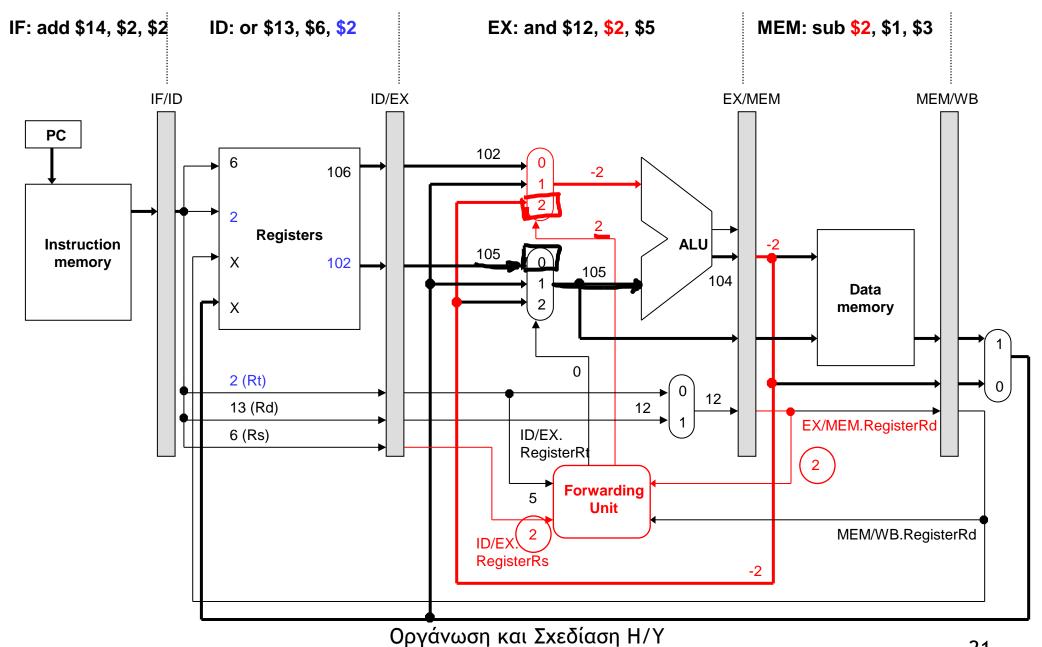
```
sub $2, $1, $3
and $12, $2, $5
or $13, $6, $2
add $14, $2, $2
sw $15, 100($2)
```

- Θεωρούμε πάλι ότι η αρχική τιμή κάθε καταχωρητή \$Ν είναι
   N+100
  - − Μετά την πρώτη εντολή ο καταχωρητής \$2 ισούται με −2
  - Οι υπόλοιπες εντολές θα πρέπει να χρησιμοποιήσουν το -2 σαν μία από τις εισόδους τους

# Κύκλος 3

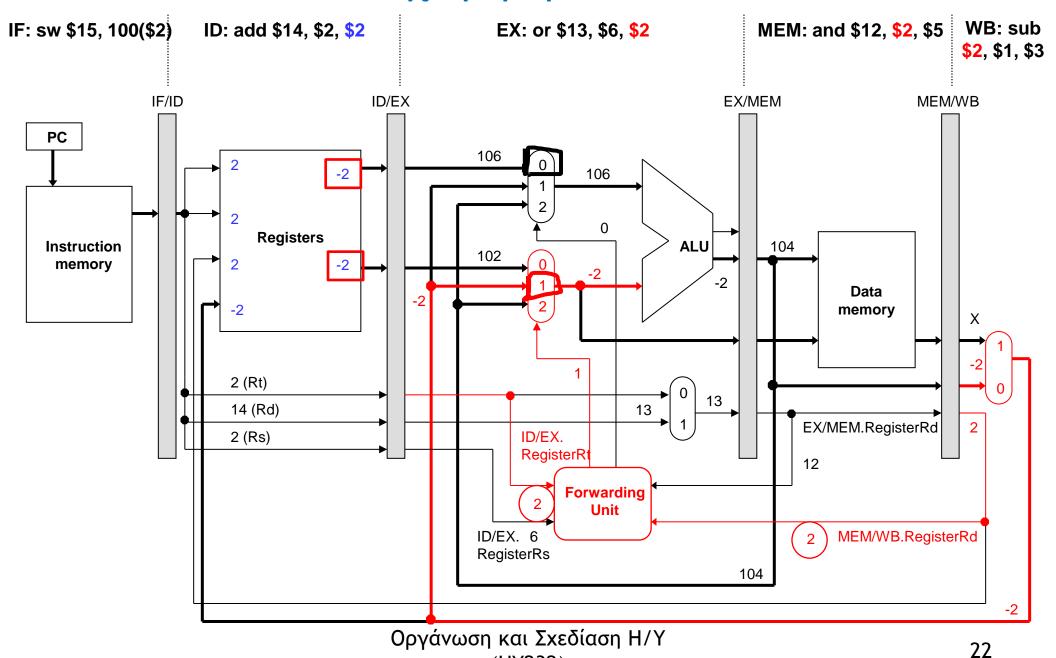


# Κύκλος 4. Προώθηση από καταχωρητή ΕΧ/ΜΕΜ



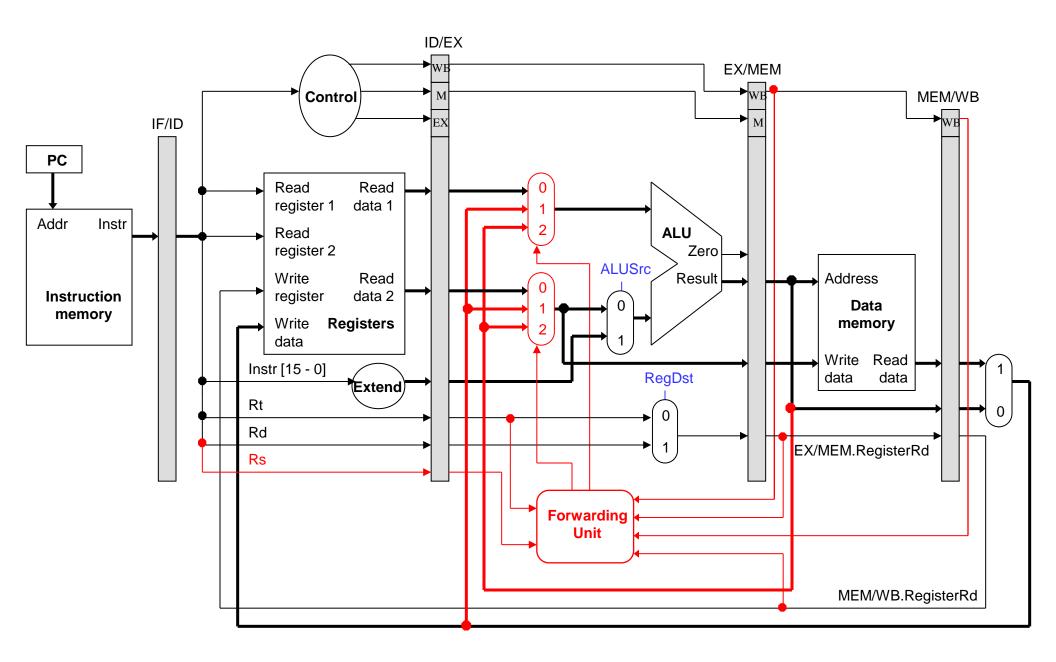
(HY232)

# Κύκλος 5. Προώθηση από καταχωρητή MEM/WB



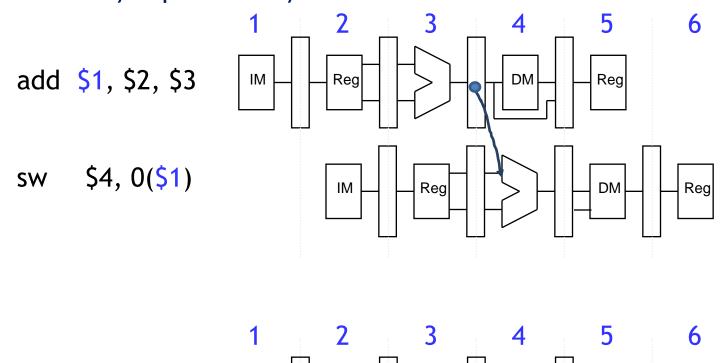
(HY232)

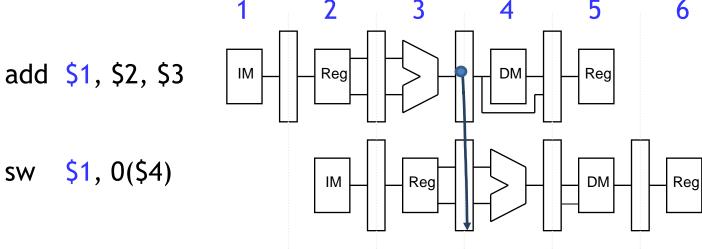
# Η μικρο-αρχιτεκτονική μας μέχρι τώρα



# Τι συμβαίνει με τις εντολές store

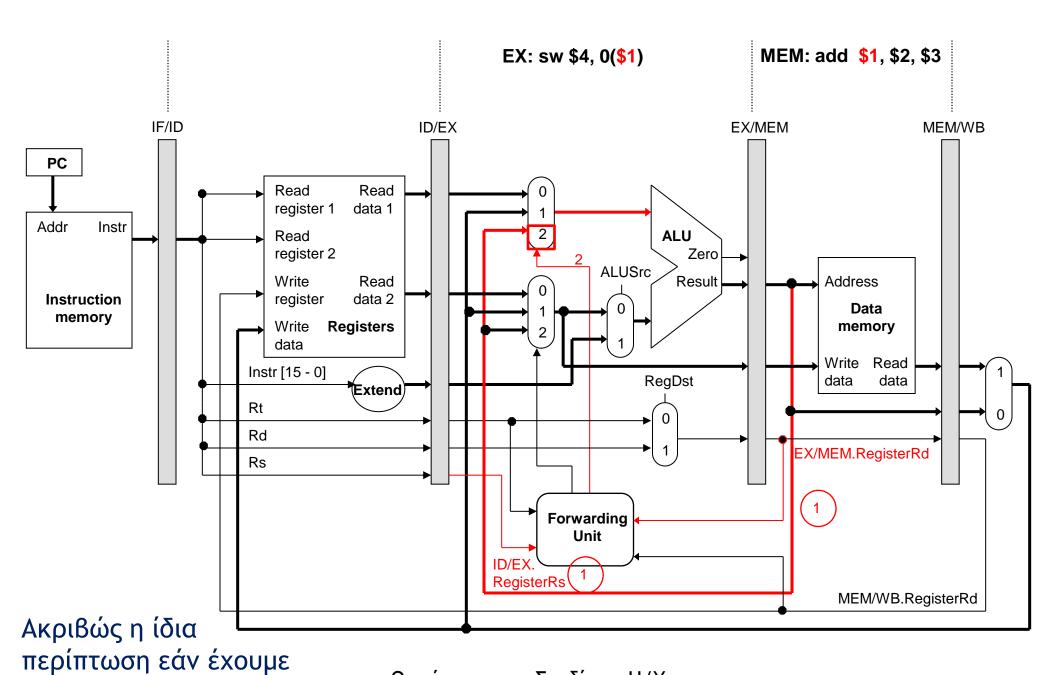
• Δύο απλές περιπτώσεις:





Οργάνωση και Σχεδίαση Η/Υ (HY232)

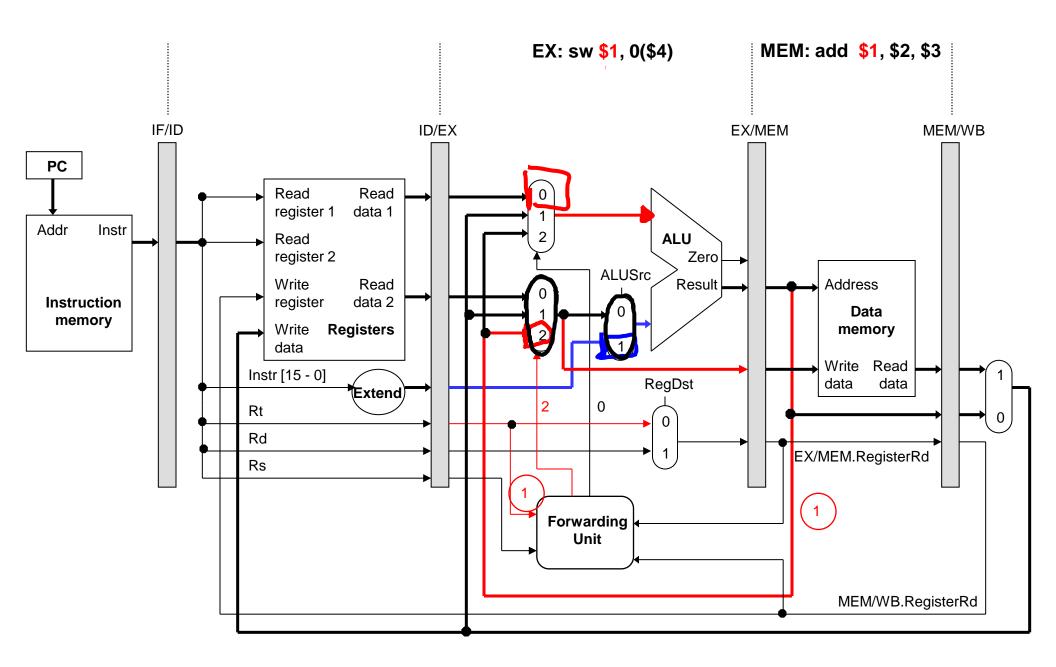
## Προώθηση με την store (I)



Οργάνωση και Σχεδίαση Η/Υ (HY232)

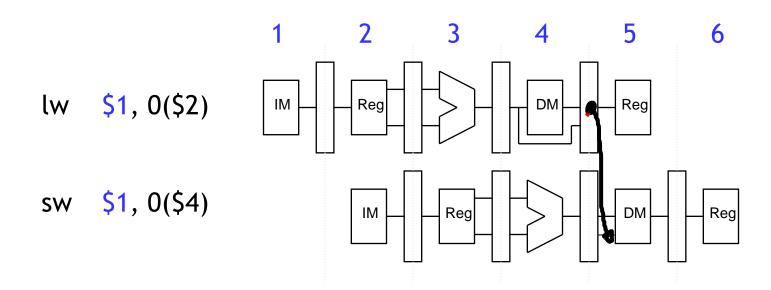
loads

## Προώθηση με την store (II)



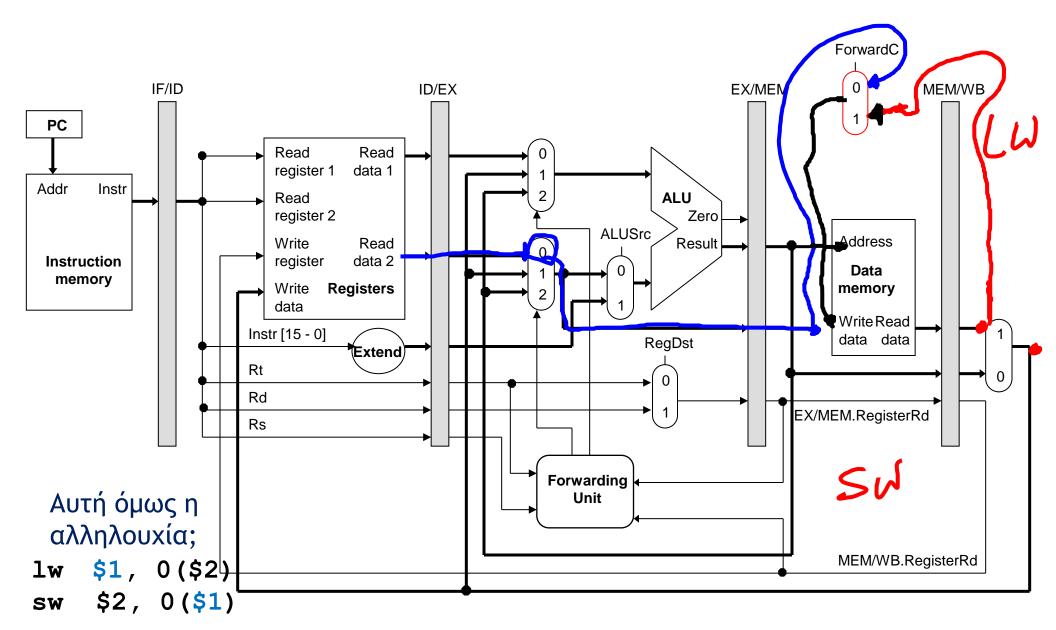
#### Τι συμβαίνει με τις εντολές store (III)

Πιο δύσκολη περίπτωση όταν η store ακολουθεί μια load εντολή:



- Η **lw** παράγει τα δεδομένα της στο τέλος του σταδίου 4.
- Η **sw** χρειάζεται τον \$1 στην αρχή του σταδίου 5.
- Η **1w** δημιουργεί συνήθως την ανάγκη οι επόμενες εντολές να καθυστερήσουν (βλέπε επόμενο μάθημα)
  - Σε αυτήν όμως την συγκεκριμένη περίπτωση μπορούμε να το αποφύγουμε αυτό. Χρειάζεται αλλαγή όμως στο datapath

#### Αλληλουχία lw-sw



# Η συνολική εικόνα

- Η απλότητα της αρχιτεκτονικής MIPS κάνει το πρόβλημα της προώθησης πολύ εύκολο.
- Κάθε εντολή MIPS μπορεί να γράψει το πολύ σε έναν καταχωρητή
  - Αυτή η ιδιότητα απλουστεύει πολύ την σχεδίαση της μονάδας προώθησης μιας και υπάρχει μόνο ένας καταχωρητής προορισμού που πρέπει να προωθηθεί.
- Η προώθηση είναι πολύ σημαντική σε μικρο-αρχιτεκτονικές με πολλά στάδια διοχέτευσης (super-pipelining)
  - Η σύγχρονοι επεξεργαστές έχουν 20+ στάδια διοχέτευσης
  - Γιατί τόσα πολλά;