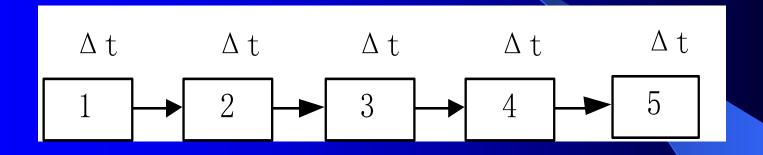
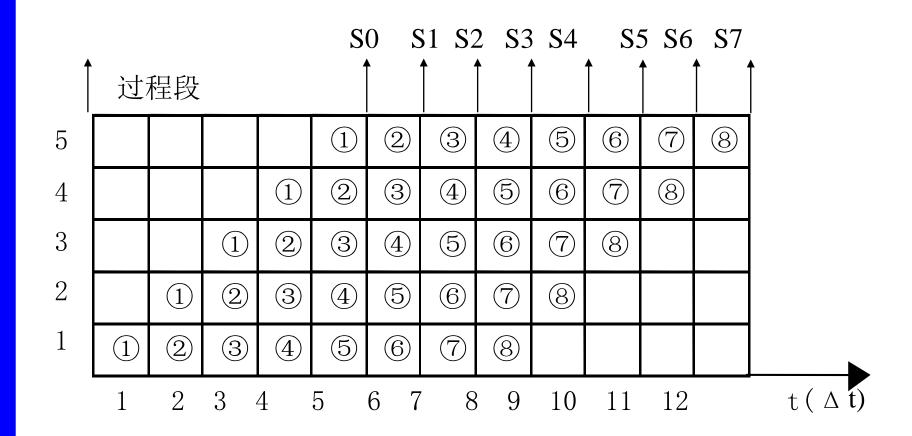
#### 二. 流水线的执行过程及性能评价

1 均匀流水线加法流水线:



1) 不相关算式 计算: Si = a<sub>i</sub> + b<sub>i</sub> (i=0~7) 共有8个算式 ①S0=a<sub>0</sub>+b<sub>0</sub> ②S1=a<sub>1</sub>+b<sub>1</sub> ... ⑧S7=a<sub>7</sub>+b<sub>7</sub> 画出各算式在流水线上执行过程时空图



#### 完成n个连续任务需要的总时间为:

 $Tk = (k+n-1) \Delta t$ 

其中: k 为流水线的段数, Δt为时钟周期。

#### 性能计算:

吞吐率 (TP): 单位时间输出的结果数。

$$TP = \frac{n}{(k+n-1)\Delta t}$$

#### 最大吞吐率为:

$$TP_{\max} = \lim_{n \to \infty} \frac{n}{(k+n-1)\Delta t} = \frac{1}{\Delta t}$$

TP=(输出结果数)/(完成算式总用时)

=8/12=2/3 (1/ $\Delta t$ )

# 一个浮点加法器流水线的时空图 由求阶差、对阶、尾数加和规格化4个流水段组成。

规格化				规格 化1	规格 化2	规格 化3	规格 化4	规格 化5	
化尾数加			<b>尾数</b> 加1	尾数加2	尾数加3	<b>尾数</b> 加4	<b>尾数</b> 加5		
加 对 阶		对阶 1	<b>对阶</b> 2	<b>对阶</b> 3	对阶 4	<b>对阶</b> 5			
求 阶 差	求阶 差1	求阶 差2	求阶 差3	求阶 差4	求阶 差5				
	0	t <sub>1</sub>	t <sub>2</sub>	t <sub>3</sub>	t <sub>4</sub>	<b>t</b> <sub>5</sub>	t <sub>6</sub>	<b>t</b> <sub>7</sub>	t <sub>8</sub> 时间

计算: S=a0+a1+a2+a3+a4+a5+a6+a7

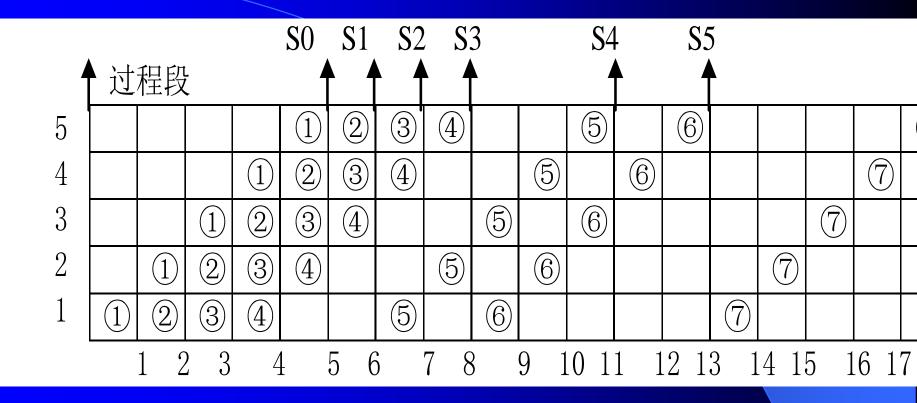
#### 2) 相关算式

计算: S=a0+a1+a2+a3+a4+a5+a6+a7

对相关算式要合理分解算式——尽量分解为少相关算式:

- $\bigcirc$  S0=a0+a1
- ② S1=a2+a3
- 3 S2=a4+a5
- 4 S3=a6+a7

- ⑤S4=S0+S1
- 6S5=S2+S3
- (7)S6=S4+S5



# TP=(输出结果数)/(完成算式总用时) TP=7/18 (1/Δt)

#### 效率 (η): 即流水线上部件的利用率

η=(作用区域面积)/(完成运算所需时间矩 形面积)

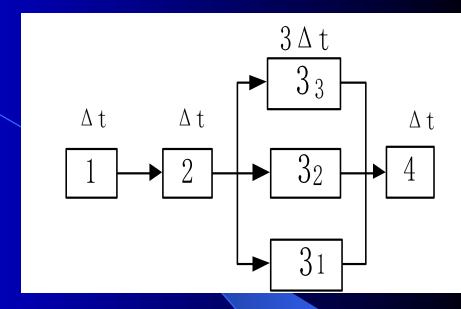
 $= (7*5 \Delta t) / (18 \Delta t*5) = 7/18$ 

结论: 相关发生时,对单条流水线而言会降低流水线性能。

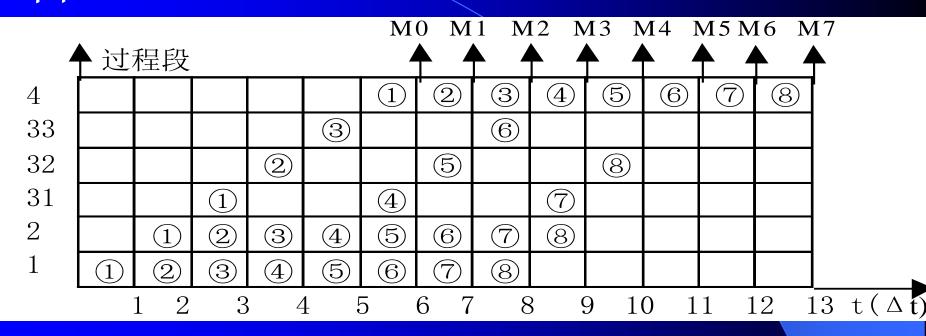
# 4 时间匹配的非均匀流水线

右图所示乘法流水线 完 成 计 算:Mi=ai\*bi (i=0~7) (也是不相关式 子)

- 1) ① M0=a0\*b0 ...
  - **8** M7=a7\*b7

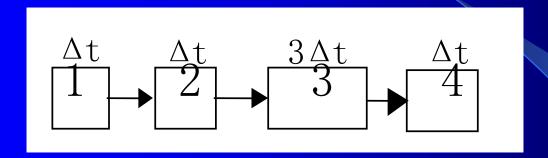


### 2) 画出各算式在流水线上执行过程示意图



-3) 性能: TP=8/13 (1/Δt)
η=(8\*6Δt)/(13Δt\*6)=8/13

#### 3时间不匹配的非均匀流水线



按上图所示乘法流水线完成算式:

M=a0\*a1\*a2\*a3\*a4\*a5\*a6\*a7

1) 合理分解算式

(1)M0 = a0\*a1

2M1 = a2\*a3

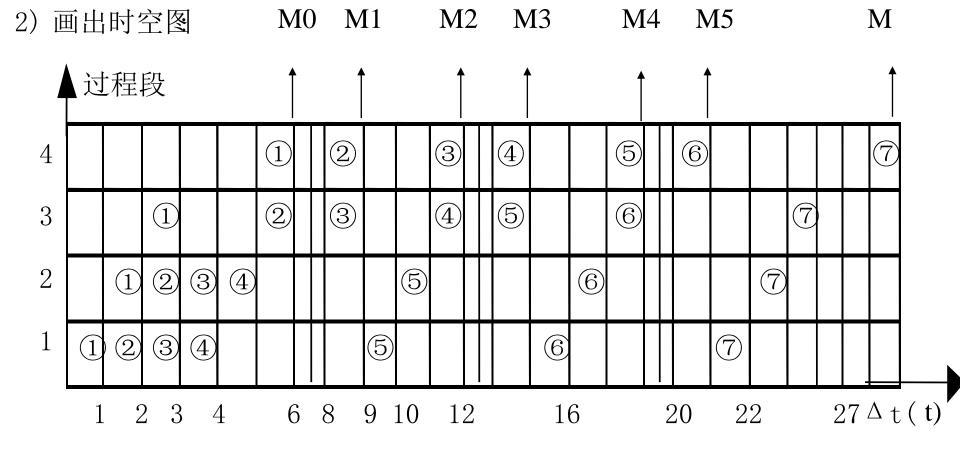
3M2 = a4\*a5

(4)M3 = a6\*a7

(5)M4 = M0 \* M1

6M5=M2\*M3

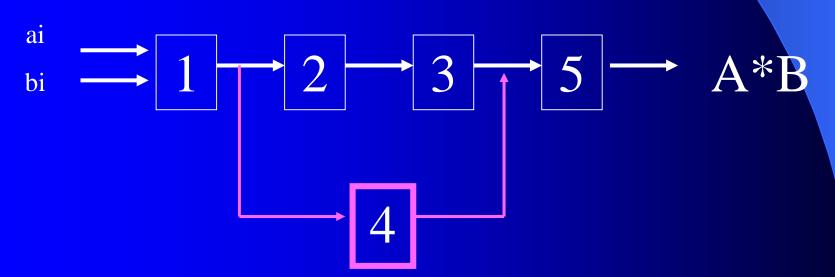
7M6=M4\*M5



- ●3) 性能:
- $\bullet TP=7/27 (1/\Delta t)$
- $\eta = (7*6\Delta t) / (27\Delta t*4) = 7/18$

### 4、静态多功能流水线

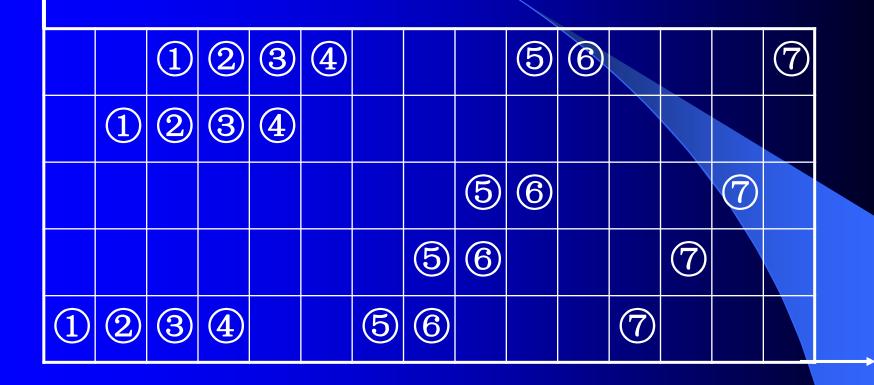
・ 计算 A\*B= 
$$\sum_{i=1}^4 a_i b_i$$



- 1—2—3---5 做加法
- 1—4—5 做乘法

解: 分解算式

- (1)S1 = a1.b1
- (2)s2=a2.b2
- 3s3 = a3.b3
- 4 = a4.b4
- (5)s5=s1+s2
- 656 = 53 + 54
- (7)s7 = s5 + s6



0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 时间

● 吞吐率
$$TP = \frac{7}{15}$$

$$(1 / \triangle T)$$

#### 5、单功能流水线与多功能流水线

● 单功能流水线:只能完成一种固定功能的流水线。

Cray-1计算机有12条

YH-1计算机有18条

Pentium有一条5段的定点和一条8段的浮点流水线。

PentiumIII有两条定点指令流水线,一条浮点指令流水线。

多功能流水线:

流水线的各段通过不同的连接实现不同的功能。

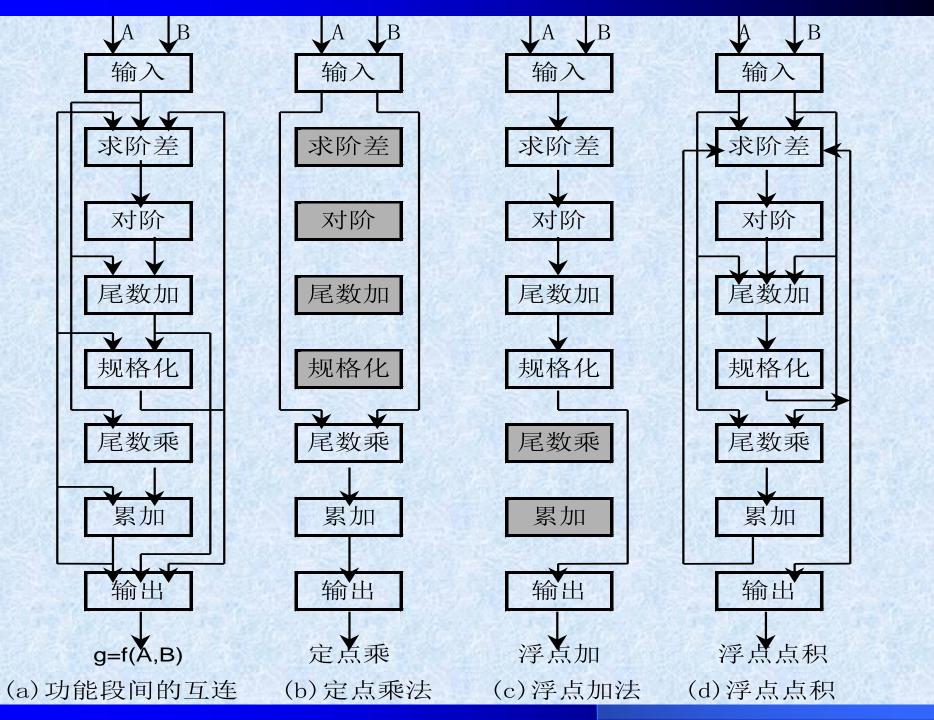
Texas公司的ASC计算机中的8段流水线,能够实现:

定点加减法、定点乘法、

浮点加法、浮点乘法,

逻辑运算、移位操作、

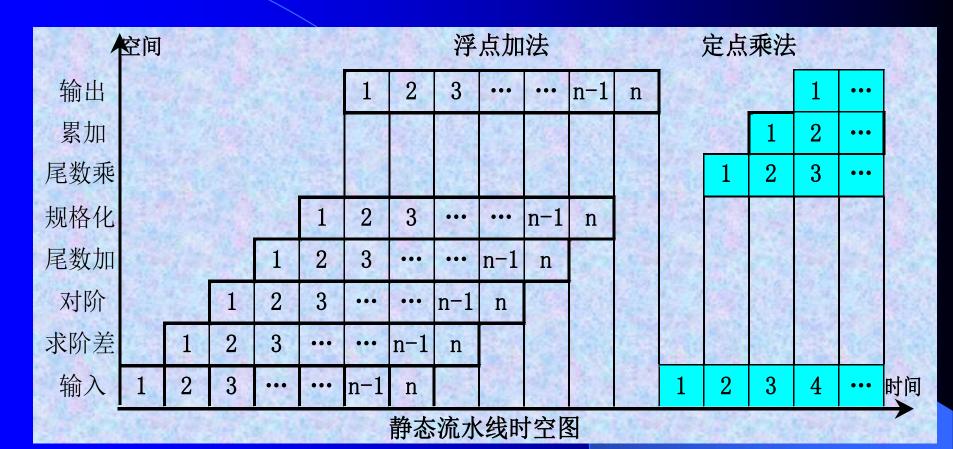
数据转换、向量运算等。



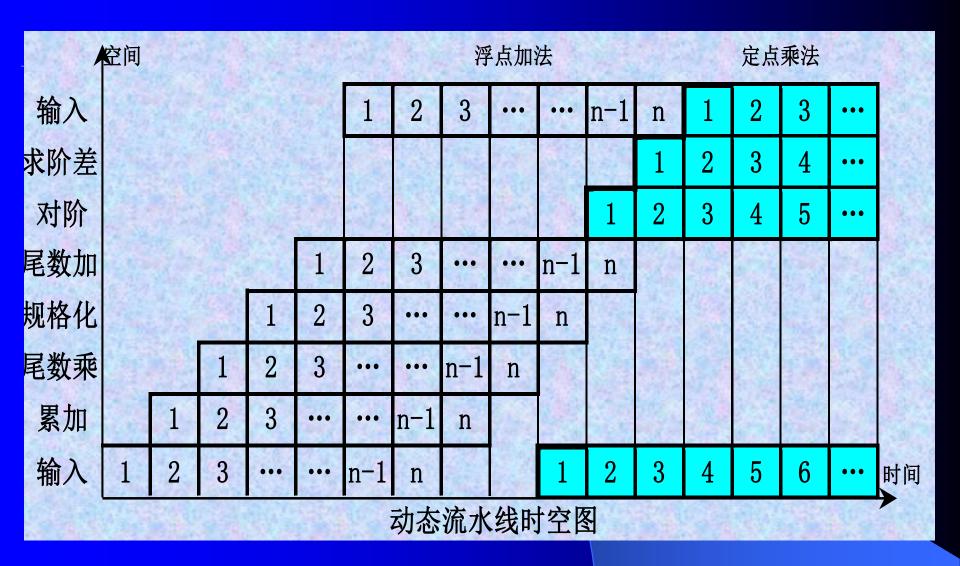
#### 6、静态流水线与动态流水线

静态流水线:同一段时间内,多功能流水线中的各个功能 段只能按照一种固定的方式连接,实现一种固定的功能。

只有连续出现同一种运算时,流水线的效率才能得到充分 的发挥。



### 动态流水线:在同一段时间内,多功能流水线中的各段可以按照不同的方式连接,同时执行多种功能。



### 第二节 向量处理技术

#### 1 向量的处理方式

计算: fi=ai\*bi+ci

设各向量分别放在大写字母单元中:

AO	a0	ВО	b0	СО	c0	F0	f0
A1	a1	B1	b1	C1	c1	F1	f1
			• • •		• •		
	00		1.00		00		COO
A99	a99	B99	b99	C99	c99	F99	f99

#### 1) 横向处理

按照算式一个一个地进行计算,即按行计算

第一步计算: f0=a0\*b0+c0

LD R, A0

MUL R, B0

ADD R, CO

ST R, F0

第二步计算: f1=a1\*b1+c1

即将第一步中的脚标0改为1,同样用上述四条指令。

• • • • •

直到第一百步,f99

优点:作为工作单元的通用寄存器少(本例 仅用一个R)

缺点: 条条指令发生相关, 因而无人采用。22

#### 2)纵向处理

将所有算式列出后,按列进行计算。如对f0~ f99可分为四大步完成。

第一大步: 取向量

LD R0, A0

:

LD R99, A99

第二大步: 向量乘

MUL RO, BO

:

MUL R99, B99

第三大步: 向量加

ADD R0, C0

:

ADD R99, C99

第四大步:送结果

ST RO, FO

:

ST R99, F99

优点:解决了相关问题,将原来条条发生相关改为条条不相关。

缺点: 在向量数据较多时,所用的寄存器数目多

0

如本例共用了一百个寄存器(R0~R99)

结论:在向量数据不多时,可用纵向处理,而 向量数据较多时,可用纵横处理。

#### 3)纵横处理

基本思想: 将所有算式分为若干组进行如f0~ f99 可分为10组:

第一组:,第二组,.....第十组 组内采用纵向处理,组间采用横向处理。

> 如第一组: ①取向量 LD R0,A0

> > LD R9,A9 ②向量乘 MUL R0,B0

> > > MUL R9, B9

③向量加 ADD Ro, Co ADD R9, C9 ④送结果 ST RO, FO **ST R9**, **F9** 

其余各组与第一组类似,因而总共用了10 个寄存器(R0~R9)

#### 2 CRAY-1机有关问题

#### 1)向量指令类型

- ①取向量: V<sub>i</sub>←存储器
- ②存向量: 存储器←Vi
- ③向量与向量运算:

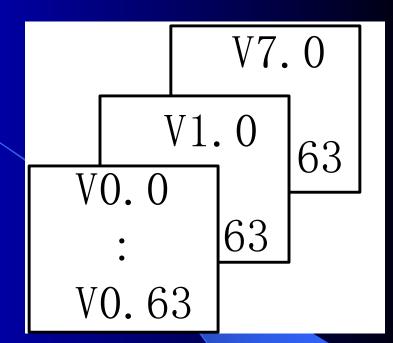
$$V_i \leftarrow V_j \text{ OP } V_k$$

④向量与数据运算:

$$V_i \leftarrow V_j$$
 OP B

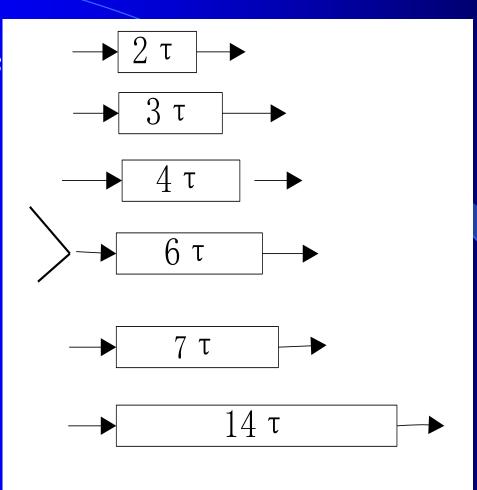
#### 2) 多向量寄存器组结构

共有8个向量寄存器组(V0~V7),每个组可存放64个长度为64位的二进制数的向量数据。



3) 多功能部件 每个部件都以 1τ=10ns=10-8S为单位的流水线结构。

- ①逻辑运算:
- ②定点加:
- ③移位:
- ④浮点加:
- ⑤访存储器
- ⑥浮点乘:
- ⑦除法:



此外,在功能部件和向量寄存器组之间相互传送也用1 т

#### 4) 独立总线结构

每个向量寄存器组到每个功能部件之间都有单独总线连接,在不冲突条件下,可实现功能部件之间并行运行。

#### 3 向量指令的执行过程及性能计算

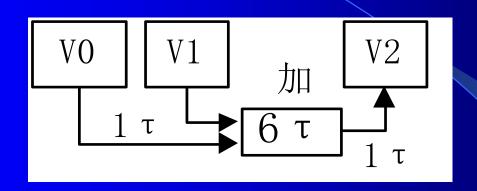
已知向量指令: V2←V1+V0 (浮点加) 向量长度为64,实际上是64组向量数据求和。

#### 1) 写出64组算式

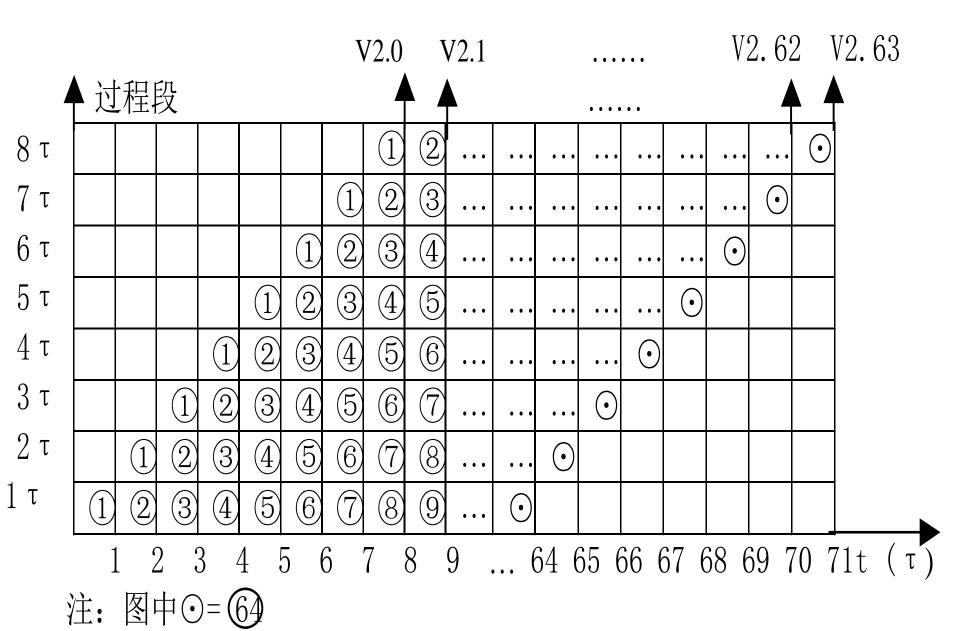
- (1)V2. 0  $\leftarrow$  V1. 0 + V0. 0
- ②  $V2.1 \leftarrow V1.1 + V0.1$

 $64 \text{ V2. } 63 \leftarrow \text{ V1. } 63 + \text{ V0. } 63$ 

#### 2) 画出向量指令结构图(如图所示)



3) 画出各算式执行过程示意图 送数1τ,加法6τ,输出结果1τ,共8τ。



#### 4) 完成运算时间

```
第一个结果时间 + (长度-1) τ = (1+6+1) τ + (64-1) τ = 71 τ
```

#### 5) 向量数据处理速度计算

(向量指令条数\*长度)/(完成运算用时

- = (1\*64) / (71\*10-8S)
- =90MFOLPS

#### 4 多条向量指令的执行过程 若有多条向量指令,且可并行 执行时,完成运算用时,可选用 时最多的那条向量指令。

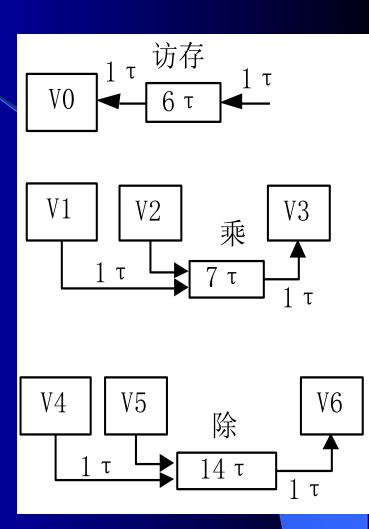
#### 如:

V0←存储器 V3← V2×V1 V6← V5÷V4 可并行执行, 向量长度为64

由于除法用时最长,以它为准。

$$1+14+1+(64-1)=79(\tau)$$

 $3*64/(79*10^{-8}S) \approx 244MFLOPS$ 



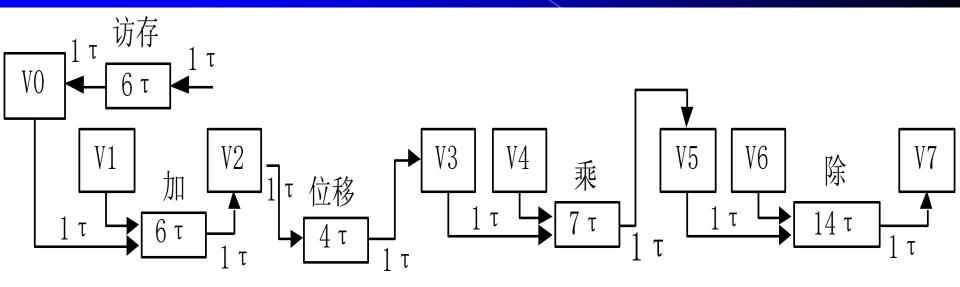
#### 四 向量的链接特性

- 1 链接:将多条相关的向量指令链接起来组成更大规模的流水线,从而进一步提高向量数据处理速度,这种链接称为向量链接。
- 2 向量指令之间的几种情况
- 1) 既不相关,又无冲突 不能链接,但可并行执行(执行时间以最长向 量指令时间为准)
- 2) 条条指令相关,且无冲突 可顺利链接
- 3) 条条指令相关,但有冲突不能顺利链接,执行时间往往需要推迟。

# 2)条条指令相关,且无冲突

3 可顺利链接的情况 有如下向量指令: ①V0←存储器;②V2←V0+V1;③V3←V2位移 ④ V5← V3×V4;⑤ V7← V5÷V6 向量长度64 相关:上一条向量指令的结果作下一条指令的 一个源操作数。

#### 1) 画出向量链接特性图



## 2) 完成运算时间

 $6+2+6+2+4+2+7+2+14+2+(64-1)=110(\tau)$ 

3) 计算向量数据处理速度:

5\*64/(110\*10<sup>-8</sup>S)≈291MFLOPS

## 此处结论:

相关在向量链接中有利于向量数据处理速度的提高。

## 4 不能顺利链接的情况

有如下向量指令:

①V0←存储器;

 $\textcircled{2}V2 \leftarrow V0 \times V1;$ 

③V4←V2+V3;

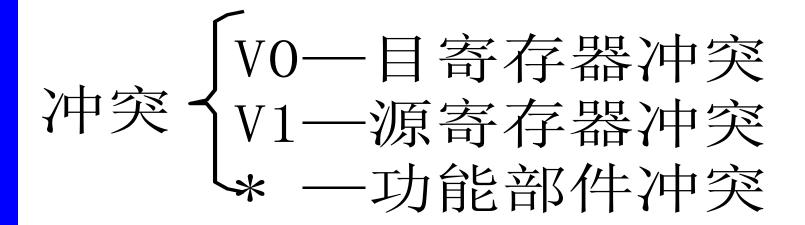
④ V5~V4位移;

⑤ V7←V5÷V6;

 $\bigcirc V0 \leftarrow V7 \times V1$ 

条条指令相关,但有冲突不能顺利链接

# 向量长度64,上述向量指令条条相关,有冲突:



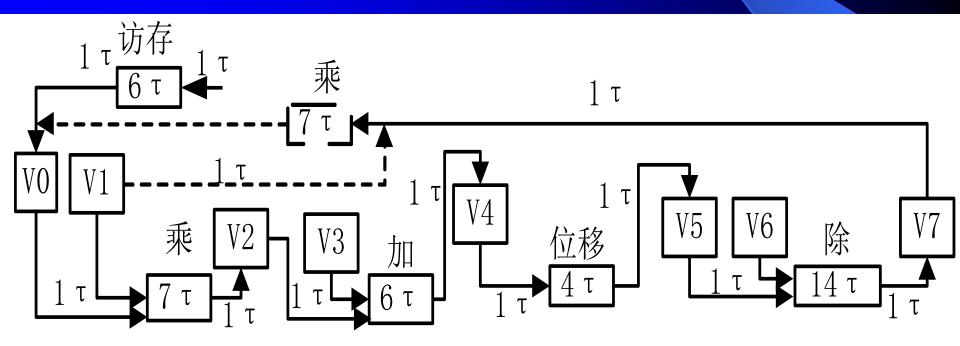
故不能顺利链接

- 1) 不能顺利链接时,对画向量链接特性图的影响
- ①源冲突:第一次送出画实线,第二次送出画 虚线
- 2月冲突:第一次接收画实线,第二次接收画 虚线
- 3. 功能部件冲突:第一次出现画实线,第二次出现画虚线

```
V0×V1→V2 实线
V7×V1→V0 虚线
V0←存储器 实线
V0← V7×V1 虚线
```

- ①V0←存储器;
- ③V4←V2+V3;
- ⑤ V7←V5÷V6;

- $\textcircled{2}V2 \leftarrow V0 \times V1;$
- ④ V5←V4位移;
- $\bigcirc V0 \leftarrow V7 \times V1$



- 2)为了计算是否需要推迟时间,以及推迟多少时间,先计算冲突部件的 有关时间。
- ①源冲突:

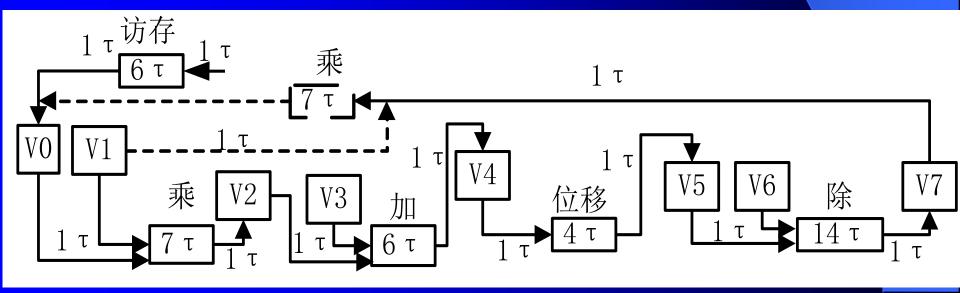
从第一次送出到第二次送出之前1τ

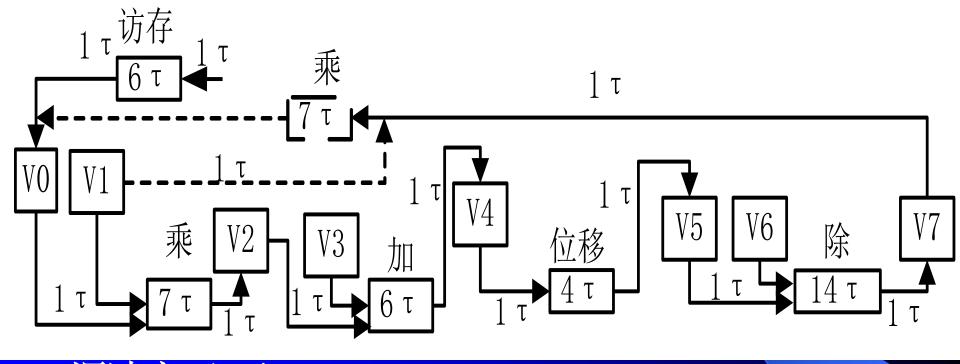
②目冲突:

从第一次接收到第二次接收之前1 т

③功能块:

从第一次送出到第二次送入之前1τ





源冲突 (V1): 1+7+1+1+6+1+1+4+1+1+14+1=39(τ)

目冲突(V0):

 $1+1+7+1+1+6+1+1+4+1+1+1+1+1+7=48(\tau)$ 

功能块(X):

 $1+1+6+1+1+4+1+1+14+1=31(\tau)$ 

说明:乘法功能部件冲突最严重,上述三个时间以最 短时间为准(仅适用本例)。

- 3) 推迟时间计算:
- ①当长度大于最短有关时间时,实际需要推迟时间为:

向量时间 - 有关时间

②当长度小于等于有关时间时,实际不用推迟可视为表面冲突。

本例推迟时间为: 64-31=33 ( T )

4) 完成运算用时计算: 顺利连接时间+推迟时间

 $\frac{1+6+1+1+7+1+1+6+1+1+4+1+1+1+1+7+1+}{(64-1) +33=152(\tau)}$ 

5) 性能:

 $6*64/(152*10^{-8}) \approx 253M \text{ FLOPS}$ 

练习题::在CRAY-1机上,在下列指令组中,组内哪些指令可以链接?哪些不可以链接?不能链接的原因是什么?完成各指令所需的拍数(设向量长度均为64,打入寄存器及启动功能部件各需1τ)。

```
(1) V0←存储器(6 τ); V1←V2+V3(6 τ); V4←V5×V6(7 τ)
```

- (2) V2←V0×V1; V3←存储器; V4←V2+V3
- (3) V0←存储器;

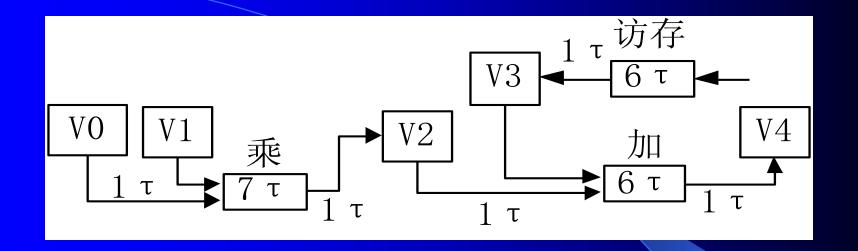
 $V2 \leftarrow V0 \times V1$ ;  $V3 \leftarrow V2 + V0$ ;  $V6 \leftarrow V3 + V4$ 

(4) V0←存储器;

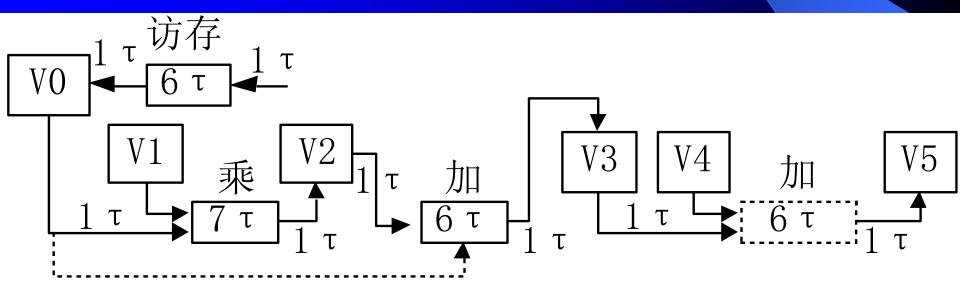
 $V1 \leftarrow 1/V0 (14 \tau)$ ;  $V3 \leftarrow V1 \times V2$ ;  $V5 \leftarrow V3 + V4$ 

#### 解:

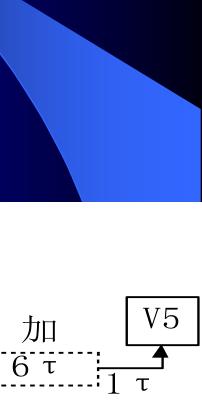
- (1) 既不相关又不冲突—并行执行(不可链接 1+7+1+(64-1)=72(τ)
  - $3*64/(72*10^{-8}) \approx 267 \text{MFLOPS}$
  - (2) 有相关,不冲突——可链接 1+7+1+1+6+1+(64-1)=80(τ) 3\*64/(80\*10<sup>-8</sup>)= 240 MFLOPS



#### (3) 条条指令相关,但有冲突——不能顺利链接



# 源冲突 (V1): 1+7+1=9 (τ) →推迟 64-9=55 τ 功能块冲突(加): 1 τ →推迟 64-1=63 τ 用时: 1+6+2+7+2+6+2+6+1+(64-1)+118 $=214(\tau)$ 性能: $4*64/(214*10^{-8})$ $\approx$ 120M FLOPS

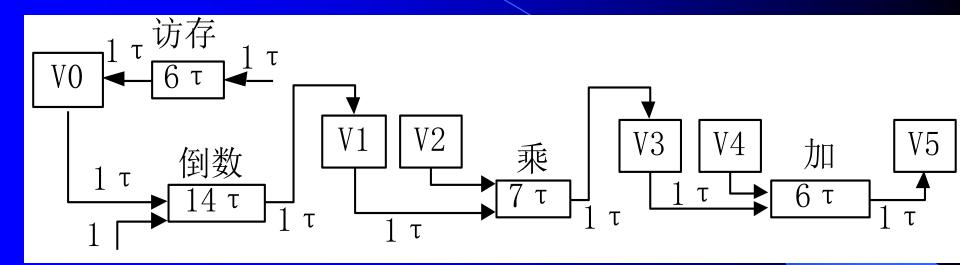


V3

总推迟:

55+63=118 (τ)

# (4) 条条相关,且无冲突——可顺 利链接



## 用时:

1+6+2+14+2+7+2+6+1+ (64-1) =104(τ) 性能:

 $4*64/(104*10^{-8}) \approx 246M \text{ FLOPS}$