

Architecture des ordinateurs et systèmes d'exploitation

Corrigé du TD 7: Pipeline

Arnaud Giersch

Benoît Meister

Nicolas Passat

1. Pipelining égal

Un processeur non pipeliné possède un temps de cycle de 10 ns. Quels seront les temps de cycle des versions pipelinées du processeur avec un pipeline de 2, 4, 8 et 16 étages, si la logique de chemin de données est répartie de manière égale entre les étages du pipeline (on considère que le temps de stabilisation après le passage dans chaque étage est de 0.5 ns)? En outre quel est le temps d'exécution d'une instruction complète pour chacune des versions pipelinées?

Correction :

$$TempsDeCycle_{Pipeline} = \frac{TempsDeCycle_{NonPipeline}}{NombreD'EtagesDuPipeline} + TempsDeStabilisation \quad (1)$$

En appliquant cette formule, on obtient des temps de cycle de 5.5, 3, 1.75 et 1.125 ns. Pour calculer le temps d'exécution d'une instruction complète, il suffit de multiplier le temps de cycle par le nombre d'étages du pipeline, ce qui donne 11, 12, 14 et 18 ns.

2. Pipeline et fréquence d'horloge

Pour le processeur de l'exercice précédent, combien d'étages de pipeline sont requis pour atteindre un temps de cycle de 2 ns? Combien en faut-il pour un temps de cycle de 1 ns?

Correction : En manipulant l'équation 1, il vient :

$$NombreD'EtagesDuPipeline = \frac{TempsDeCycle_{NonPipeline}}{TempsDeCycle_{Pipeline} - TempsDeStabilisation} \quad (2)$$

L'application de cette formule nous indique que 6.67 étages de pipeline sont nécessaires pour atteindre un temps de cycle de 2 ns. Ce résultat est arrondi à 7 dans la mesure où un nombre entier d'étages doit être implémenté. La même formule indique que 20 étages sont nécessaires pour atteindre un cycle d'horloge de 1 ns.

3. Pipelining inégal

Supposons qu'un processeur non pipeliné possède un temps de cycle de 25 ns et que le chemin de données est constitué de modules dont les temps d'exécution sont respectivement 2, 3, 4, 7, 3, 2 et 4 ns (dans cet ordre). Il est alors possible de mettre en place un pipeline à 7 étages correspondant à ces 7 modules. On suppose que le temps de stabilisation après le passage dans un étage est de 1 ns.

– Quel est le temps de cycle minimal qui peut être atteint en implémentant le pipeline sur ce processeur?

Correction : Le temps de cycle minimal est déterminé par le temps d'exécution de l'étage le plus lent, auquel il convient d'ajouter le temps de stabilisation. Ici, l'étage 4 est le plus lent (7 ns), le temps de cycle est donc $7+1 = 8$ ns.

– Si le processeur est divisé en un plus petit nombre d'étages qui lui permettent toutefois d'atteindre le temps de cycle de la question précédente, quel sera le temps d'exécution d'une instruction complète?

Correction : On peut regrouper dans un unique étage n'importe quel ensemble de modules adjacents qui offriraient un temps d'exécution total inférieur ou égal à 7 ns. Ceci nous permet de créer un pipeline à 5 étages. Le temps d'exécution d'une instruction complète est alors $8 \times 5 = 40$ ns. (cycle d'horloge \times nombre d'étages)

– Si le pipeline est limité à deux étages, quel est le temps de cycle minimal ?

Correction : Pour pouvoir obtenir un temps de cycle minimal, il faut diviser les modules en étages ayant des temps d'exécution aussi égaux que possible. Pour deux étages, on obtient des temps de 16 et 9 ns (ou l'inverse). Le temps de cycle minimal est alors de 17 ns. (16 ns + 1 ns de stabilisation).

– Quel est alors le temps d'exécution d'une instruction complète ?

Correction : Le temps d'exécution d'une instruction complète est alors $2 \times 17 = 34$ ns.

4. Aléas d'instruction (dépendances d'instructions)

Soit la séquence suivante (en pseudo-assembleur) :

```

DIV r2, r5, r8    ! r2 <- r5 / r8
SUB r9, r2, r7    ! r9 <- r2 - r7
AND r5, r14, r6   ! r5 <- r14 & r6
MUL r11, r9, r5   ! r11 <- r9 * r5
BEQ r10, #0, r12 ! si (r10=0) goto r12
OR r8, r15, r2    ! r8 <- r15 | r2

```

– Identifiez tous les aléas LAE (Lecture Après Ecriture).

Correction : Aléas LAE entre DIV et SUB (r2), AND et MUL (r5), SUB et MUL (r9) et DIV et OR (r2).

– Identifiez tous les aléas EAL (Ecriture Après Lecture).

Correction : Aléas EAL entre DIV et AND (r5) et DIV et OR (r8).

– Identifiez tous les aléas EAE (Ecriture Après Ecriture).

Correction : Pas d'aléa EAE.

– Identifiez tous les aléas de contrôle.

Correction : Il n'y a qu'un aléa de contrôle entre BEQ et OR.

5. Exécution pipelinée

En utilisant le pipeline donné dans le cours (5 étages), donnez le diagramme d'exécution du fragment de code suivant :

```

ADD r1, r2, r3    ! r1 <- r2 + r3
SUB r4, r5, r6    ! r4 <- r5 - r6
MUL r8, r9, r10   ! r8 <- r9 * r10
DIV r12, r13, r14 ! r12 <- r13 / r14

```

Correction : Il n'existe aucun aléa dans ce code, aussi, les instructions traversent le pipeline à la cadence d'un étage par cycle.

	Cycles							
	1	2	3	4	5	6	7	8
EI	ADD	SUB	MUL	DIV				
DI		ADD	SUB	MUL	DIV			
LR			ADD	SUB	MUL	DIV		
EX				ADD	SUB	MUL	DIV	
ER					ADD	SUB	MUL	DIV

6. Exécution pipelinée avec aléas

En utilisant le pipeline donné dans le cours (5 étages), donnez le diagramme d'exécution du fragment de code suivant :

```
ADD r1, r2, r3    ! r1 <- r2 + r3
SUB r4, r5, r6    ! r4 <- r5 - r6
MUL r8, r9, r4    ! r8 <- r9 * r4
DIV r12, r13, r14 ! r12 <- r13 / r14
```

Correction : Cette fois, le programme comporte un aléa LAE, entre l'instruction *SUB*, qui écrit *r4* et l'instruction *MUL* qui le lit. L'instruction *MUL* ne sera donc pas capable de lire ses registres d'entrée avant que l'instruction *SUB* n'ait terminé l'étage *ER*, ce qui crée un blocage de pipeline.

	Cycles									
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
<i>EI</i>	<i>ADD</i>	<i>SUB</i>	<i>MUL</i>	<i>DIV</i>						
<i>DI</i>		<i>ADD</i>	<i>SUB</i>	<i>MUL</i>	<i>DIV</i>	<i>DIV</i>	<i>DIV</i>			
<i>LR</i>			<i>ADD</i>	<i>SUB</i>	<i>MUL</i>	<i>MUL</i>	<i>MUL</i>	<i>DIV</i>		
<i>EX</i>				<i>ADD</i>	<i>SUB</i>	<i>nop</i>	<i>nop</i>	<i>MUL</i>	<i>DIV</i>	
<i>ER</i>					<i>ADD</i>	<i>SUB</i>	<i>nop</i>	<i>nop</i>	<i>MUL</i>	<i>DIV</i>