

A. Koch

# Eingebettete Prozessorarchitekturen

3. Compilierung für VLIW-Prozessoren

#### Andreas Koch

FG Eingebettete Systeme und ihre Anwendungen Informatik, TU Darmstadt

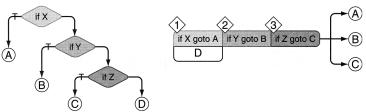
Wintersemester 2009/2010

# Mehrwege-Sprünge



#### CONTROL-FLOW GRAPH

#### SCHEDULED MULTIWAY BRANCH



- Auch bedingte Sprünge parallel ausführbar
- Anforderung: Priorisierte Abarbeitungsfolge in Instruktionswort
  - Entsprechend der ursprünglichen sequentiellen Abarbeitungsfolge
- Sinnvoll?
  - Durchschnittlich alle 5-7 Instruktionen ein Sprung
  - Maximaler ILP also nur 5-7 ohne Mehrwege-Sprünge

# Kontrollspekulation



- Führe Operationen aus, bevor sie gebraucht werden
- Realisierung: Verschiebe Operationen vor Sprungbedingung
- Dürfen bei Fehlspekulation keinen Effekt haben, z.B.
  - Dürfen keine Register überschreiben, deren Daten später noch benötigt werden
  - STOREs häufig nicht spekulativ ausführbar
- Problem: Ausnahmebehandlung (Exceptions)
  - Zugriff auf ungültige Speicheradresse, Division durch 0, etc.
  - Ein Ansatz: Korrekte Programme dürfen kein anderes Verhalten zeigen
    - Bei spekulativer Ausführung Ausnahmen unterdrücken
    - Wären in korrektem Programm ja nicht aufgetreten
    - Ansatz von Multiflow, auch in Lx vorhanden

# Kontrollspekulation Beispiel



#### Ohne Spekulation

```
br $b0, L1
;;
add $r5, $r10, $r11
add $r6, $r7, $r8
;;
stw 0[$r5], $r6
;;
L1:
```

# 3 Takte, 1.33 Operationen pro Takt

#### Mit Spekulation

```
add $r5, $r10, $r11
add $r6, $r7, $r8
br $b0, L1
;;
stw 0[$r5], $r6
;;
```

#### 2 Takte, 2.0 Operationen pro Takt

## Kontrollspekulation

Beispiel für Auftreten von Ausnahmen



#### Annahme: 1 Takt zwischen CMP und BR, Latenz 1 für LD

A. Koch

```
\# if (p != 0) *p += 2
cmpeq $b0 = $r5, 0
xnop 1
;;
      $b0, L1
br
;;
ldw
      $r1, 0[$r5]
xnop 1
;;
add
      $r1, $r1, 2
;;
      0[$r5], $r1
stw
;;
L1:
```

#### Ohne Spekulation

- LOAD kann nicht vorgezogen werden
- Sonst bei Zugriff auf Adresse 0: Segmentation Violation
- → Programmabbruch

7 Takte, 0.7 Operationen pro Takt

## Kontrollspekulation

xnop

;;

add

br

stw ;;

L1:

;;

Beispiel für Unterdrücken von Ausnahmen mit Silent Instructions



A Koch

#### Annahme: 1 Takt zwischen CMP und BR. 2 Takte für LD

```
# if (p != 0) *p += 2
cmpeg $b0, $r5, 0
ldw.d $r1 = 0[$r5]
      $r1, $r1, 2
      $b0, L1
      0[$r5], $r1
```

4 Takte, 1.25 Operationen pro Takt

#### Mit Spekulation

- Idw.d: dismissible load
- Löst bei illegaler Adresse keine Ausnahme aus
- Liefert aber unbestimmte Daten
- Damit vorziehbar

## Datenspekulation



 Operation auch dann ausführen, wenn sie möglicherweise inkorrekt abläuft

A. Koch

- Fehler muss erkannt und korrigiert werden (hoffentlich nur selten!)
- Betrifft im wesentlichen Reihenfolge von LOADs und STOREs

#### Ohne Datenspekulation

```
mpy $r1, $r2, $r3
stw 8[$r7] = $r1
ldw $r4 = 16[$r5]
add $r6 = $r4, 1
```

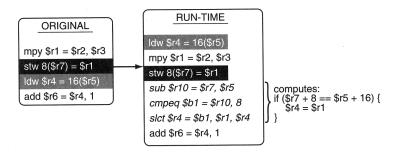
#### Mit Datenspekulation

```
ldw $r4 = 16[$r5]
mpy $r1, $r2, $r3
xnop 1;;
stw 8[$r7] = $r1
add $r6 = $r4, 1
```

- Was bei 8 [\$r7] = 15 [\$r5] ?
- Liest veralteten Wert!

# Datenspekulation Umgehung mit Software





A. Koch

- Sehr zeitaufwendig
- Datenspekulation nur sinnvoll mit Hardware-Unterstützung
  - Intel Itanium Advanced Load Table (ALAT)
  - LSQ, LSIDs, Multi-Value-Cache, . . .
- Teilweise auch zur Compile-Zeit möglich
  - static memory disambiguation

8/36

#### Basisblock



#### Basisblock (BB)

Längste Folge von Anweisungen ohne Kontrollfluß.

#### Beispiel:

# a := b + 42; if (a > 23) then c := a - 46; d := b \* 15; else c := a + 46; d := 0 q := false; endif

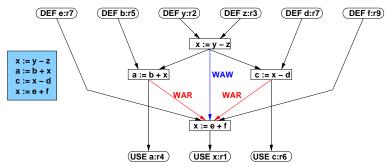
#### Basisblöcke:

## Datenabhängigkeitsgraph

(data dependence graph) Ablaufplanung innerhalb von Basisblöcken



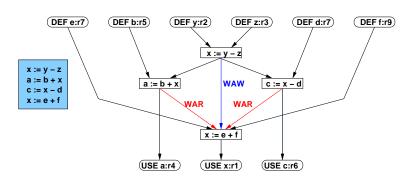
- Betrachte jeden Basisblock einzeln
- Knoten sind primitive Operationen (Assembler-Ebene)
- Kanten für die drei Arten von Datenabhängigkeiten (RAW, WAR, WAW)
- Kantengewichte größer 1 können längere Rechenzeiten darstellen (mehr als einen Takt)



# Datenabhängigkeitsgraph

embedded systems + applications

Kanten geben zeitliche Reihenfolge vor



A. Koch

Möglicher Ablaufplan des Assembler-Codes (unoptimiert)

```
sub $r1 = $r2, $r3
;;
add $r4 = $r5, $r1
sub $r6 = $r1, $r8
;;
add $r1 = $r7, $r9
# 3 Takte
```

# Transformationen auf Datenabhängigkeitsgraph

embedded systems + applications

Umbenennung zum Auflösen von WAW und WAR-Abhängigkeiten

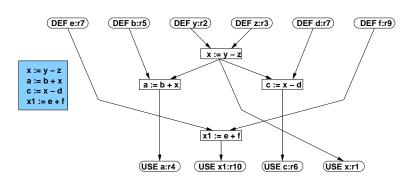


- Zuordnung von Definitionen einer Variable/Register zu deren Lesern
- Innerhalb einer Spalte kann eine Variable umbenannt werden
- Hier: Ein x zu x1 umbenennen

## Datenabhängigkeitsgraph

Neue Ablaufplanung





A. Koch

#### Nun möglicher Ablaufplan des Assembler-Codes

```
sub $r1 = $r2, $r3
add $r10 = $r7, $r9
;;
add $r4 = $r5, $r1
sub $r6 = $r1, $r8
;; # 2 Takte
```

# Einschränkungen



- Problem: I.d.R. nur 5-7 Anweisungen in Basisblock
- Wenig Spielraum f
  ür Parallelisierung
- Auch bei Auflösung von WAR und WAW-Abhängigkeiten
- →Idee: Größere Bereiche bearbeiten

## Darstellung von ganzen Prozeduren

Zunächst: Durch Kontrollflußgraphen (control flow graph, CFG)

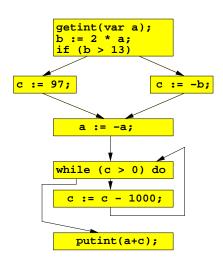


- Beschreibt Kontrollfluß (Verzweigungen) zwischen Basisblöcken
  - Knoten sind Basisblöcke
  - Kanten sind Sprünge zwischen Blöcken
- Am Ende jedes Basisblocks steht nun genau eine Verzweigung
  - Unbedingter Sprung
  - Bedingter Sprung mit einem oder mehreren Sprungzielen
  - Sprungziel ist immer ein Blockanfang

# Beispiel Kontrollflußgraph 1



```
getint(var a);
b := 2 * a;
if (b > 13) then
  c := 97;
else
  c := -b;
a := -a;
while (c > 0) do
  c := c - 1000;
putint(a+c);
```



# Idee: Finde Regionen von Basisblöcken



- Bearbeite diese dann zusammen
- Chance auf mehr parallele Operationen
- Welche Basisblöcke nehmen?
- Gängiger Ansatz: Wahrscheinlich aufeinanderfolgende
- Motivation: Konzentriere Optimierung/Parallelisierung auf wahrscheinlichsten Weg durch Prozedur/Programm

# Profiling Ohne Programmausführung



- Woher Daten über Ausführungswahrscheinlichkeiten bekommen?
- Manuelle Annotation
  - Programmierer charakterisiert jede Verzweigung manuell
- Schätzungen anhand Programmtext
  - "Jede Schleife wird 100x durchlaufen"
  - Bulldog (1985, Prä-Multiflow Compiler)
  - Geht heute etwas genauer (statisches Profiling)

# Profiling Messungen am laufenden Programm

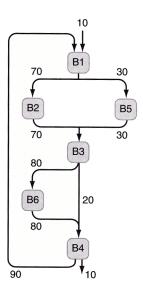


- Instrumentierung: Programm wird automatisch um Meßpunkte erweitert
- Dann Ausführen des instrumentierten Programms
- Schreibt bei Erreichen eines Meßpunktes Profiling-Daten in Datei
- Anschliessend Daten auswerten
- Problem: Auswahl der Eingabedaten beeinflußt Aussagekraft
  - Bei eingebetteten Systemen nicht so kritisch
  - Eng begrenztes Aufgabengebiet, repräsentative Eingabedaten

#### **Annotierter CFG**

Ausführungszahlen count((v, w)) an Kanten: point profile





A. Koch

20/36

# Spuren (Traces) Weg durch annotierten CFG finden



A. Koch

#### Spur (engl. trace)

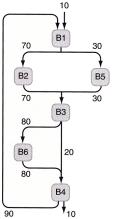
- Zusammenhängende Abfolge von Basisblöcken im CFG
- Kann mehrere Eingangs- und Ausgangskanten haben
- Innerhalb der Spur dürfen keine Zyklen existieren
- Vorwärtssprünge innerhalb der Spur sind erlaubt
- Die gesamte Spur darf Teil eines Zyklus sein
  - Z.B. wenn sie selbst der Schleifenkörper ist

# Beispielspur

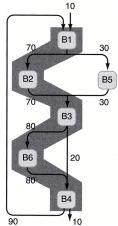


A. Koch

#### Annotierter CFG



Eine Spur



Quelle: Embedded Computing, Fig 8.3

#### Literatur



A. Koch

Ab hier auch Material aus

Bulldog: A Compiler for VLIW Architectures

von

John R. Ellis

## Konstruktion von Spuren

Wahrscheinlichste Wege durch annotierten CFG finden



- Finde einen Startknoten v mit größter
   Ausführungsanzahl (Summe der eingehenden Kanten)
- ② Suche vom Ende v der Spur nach Kante (v, w) mit
  - w ist noch nicht Teil einer Spur und
  - count((v, w)) ist maximal für alle Kanten (v, x) und
  - count((v, w)) ist maximal für alle Kanten (x, w)
- Wenn solche Kante gefunden, nimm Block als neues Ende zur Spur hinzu
- Wenn nicht, suche vom Anfang der Spur rückwärts

# Konstruktion von Spuren

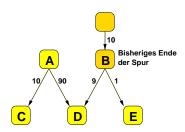


- Wenn keine Kanten mehr dazukommen (weder vorwärts noch rückwärts) . . .
- ...diese Spur schliessen
- Nach Startknoten für nächste Spur suchen
- Effekt: Ganzer CFG wird mit (immer kleiner werdenden)
   Spuren überdeckt

# Beispiel für Kantenauswahl

Idee: Gegenseitige größte Wahrscheinlichkeit von Knoten





- Annahme: Ende der Spur ist B, es wird vorwärts gesucht
- Aus Sicht von B ist (B,D) eine lohnende Kante
- Aus Sicht von D wäre allerdings (A,D) lohnender
- Es gibt also keine Kante mit gegenseitiger größter Wahrscheinlichkeit
- Die Spur endet mit B
- Nun rückwärts vom Anfang der Spur suchen

# Trace Scheduling

Ablaufplanung auf Spuren-Ebene



- Nun jede Spur einzeln ablaufplanen und binden
- Beginnend bei erster (=wichtigster) Spur
- Erinnerung Ablaufplanung (Kanonik CMS)
  - Zeitliche Zuordnung jeder Operation an konkreten Zeitschritt
  - Unter Berücksichtigung
    - aller Abhängigkeiten
    - verfügbarer Ressourcen (Recheneinheiten)
- Erinnerung Bindung (Kanonik CMS)
  - Zuordnung jeder Operation an konkrete Ausführungseinheit
  - Wichtig insbesondere dann, wenn es unterschiedliche Einheiten gibt

# Darstellung einer Spur



- Als Prozedurabhängigkeitsgraph (PDG)
  - procedure dependence graph
  - Manchmal auch program dependence graph genannt
- Erweiterung des Datenabhängigkeitsgraphen
- Nun zusätzliche Knoten für bedingte Sprünge
  - Haben Datenabhängigkeit zu ihrer Bedingung
- Zusätzliche Kanten für Kontrollabhängigkeiten
  - Von bedingten Sprüngen zu davon abhängigen Operationen
  - Bei fehlender Kontrollkante: spekulative Ausführung möglich
  - Beachte: Bei uns nicht erlaubt bei STOREs

# Beispiel Trace-Scheduling Vom Programm zur Spur

embedded systems + applications

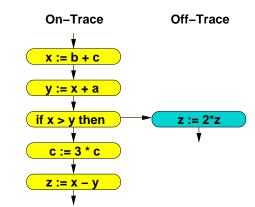
A Koch

Programm

x := b + c y := x + a if x > y then c := 3 \* c z := x - y else z := 2 \* z

endif

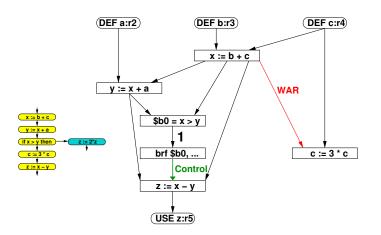
... := Z



- Am Ende der Spur ist hier nur noch z relevant
- Andere Variablen können vernachlässigt werden
- Der Zweig z := 2 \* z ist unwahrscheinlicher
- ...und damit nicht auf der Spur

# Beispiel Trace-Scheduling Von der Spur zum PDG



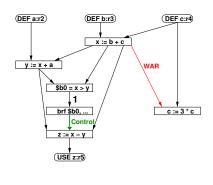


- if/then/else spalten in Vergleich/bedingten Sprung
- z := x-y darf nicht vor Verzweigung gezogen werden
- Ist aber nicht datenabhängig: Kontrollkante einziehen!

# Beispiel Trace-Scheduling

Vom PDG zum Ablaufplan (=VEX Programm)





```
add $r10 = $r3, $r4

mpy $r4 = $r4, 3

;;

add $r11 = $r10, $r2

;;

cmpgt $b0 = $r10, $r11

xnop 1

;;

brf $b0, ...

;;

sub $r5 = $r10, $r11
```

- Multiplikation spekulativ vorgezogen
- 1 Takt von Berechnung der Bedingung bis Sprung
- Kontrollkante verhindert Vorziehen von z:=x-y
- Aufwendige Bindung bei VEX nicht erforderlich
   Jeweils gleiche Recheneinheiten (ALU, MULT)

#### Diskussion Kontrollkanten



- w sei Operation im Programm hinter Verzweigung v
- w ist von v kontrollabhängig, wenn . . .
  - ...die Zielvariable d von w auf dem anderen Zweig von v gelesen wird
  - ...ohne dass d dort vor dem Lesen redefiniert wird
  - Dann sicherstellen: w wird erst nach v ausgeführt
- Andere Terminologie
  - Manchmal auch Write-after-Conditional-Read genannt (WACR)
  - ullet Compiler: d ist live auf anderem Ast der Verzweigung v

# Diskussion spekulative Ausführung



- Multiplikation hatte WAR-Abhängigkeit
- Wurde aber trotzdem parallel ausgeführt!
- Warum?
- VEX-Ausführungsmodell
  - Alle Operationen einer Instruktionen lesen zuerst Werte
  - Schreiben von Ergebnissen findet erst danach statt
- WAR auch bei paralleler Ausführung eingehalten!

# Diskussion Verschiebung von Operationen



Annahme: Nur 1 schneller Multiplizierer mit 1 Takt Laufzeit

A. Koch

```
On-Trace
                        Off-Trace
 v := a * b
 w := c * d
 x := e * f
  y := g * h
  z := i * i
if v > w then
                         q := x + y
  x := v - w
p := z + 42
```

```
r11 = r1, r2 #v
mpy
;;
      $r12 = $r3, $r4 #w
mpy
;;
cmpqt $b0 = $r11, $r12
      $r13 = $r5, $r6 #x
mpy
;;
brf
      $b0, ...
      $r14, $r7, $r8 #v
mpy
;;
      $r15, $r9, $r10 #z
mpy
sub
      $r13, $r11, $r12#x
;;
add
      $r17, $r15, 42 #p
```

Hier Verschiebung auch hinter Verzweigung!

## Stand der Dinge

Reicht das bisherige Vorgehen aus?



- Erreicht bisher
  - Jede Spur intern ablaufgeplant
  - Ggf. Operationen an Recheneinheiten gebunden
- Ablaufplanung kann Reihenfolge der Operationen ändern
  - Verschiebung relativ zum ursprünglichen Programm
  - Kann Einfluss auf andere Spuren haben
    - Hatten wir bisher vernachlässigt
    - Ausrede: Die Variablen werden dort nicht mehr gelesen
    - Ist aber in Realität komplizierter
- ⇒Schaden reparieren durch Kompensationscode

# Zusammenfassung



- Mehrwegesprünge und Spekulation
- Darstellung von Programmen durch
  - Datenabhängigkeitsgraph
  - Kontrollflußgraph
  - Prozedurabhängigkeitsgraph
- Profiling
- Spuren
- Trace-Scheduling
- Kompensationscode fehlt aber noch!