

# Μέθοδοι Πρόβλεψης Διακλαδώσεων (Branch Prediction Mechanisms)

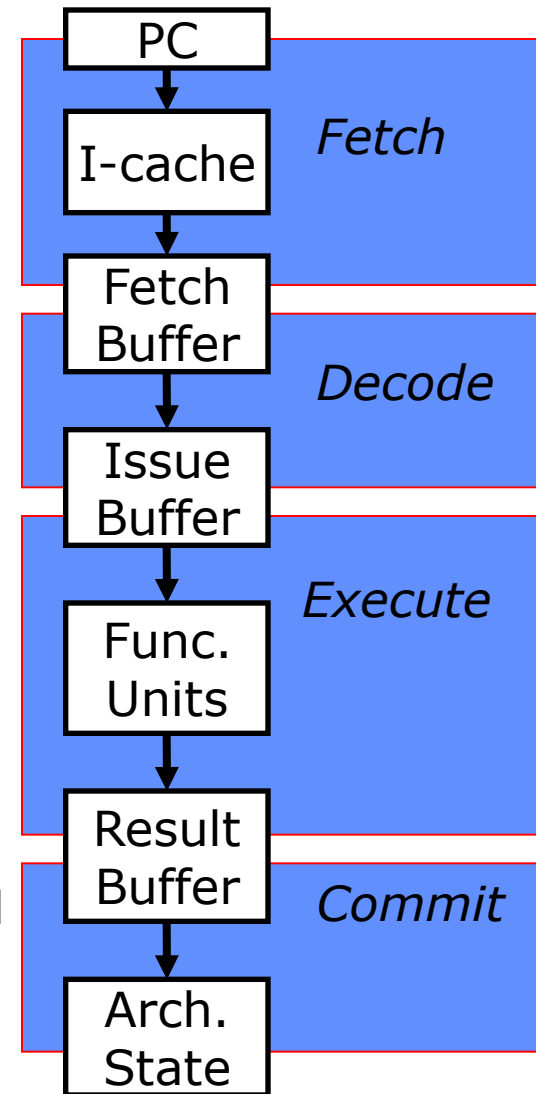
# Εντολές Διακλάδωσης

- Περίπου 20% των εντολών είναι εντολές διακλάδωσης
- Πολλά στάδια μεταξύ υπολογισμού του επόμενου PC και εκτέλεσης του branch (για σύγχρονους επεξεργαστές μπορεί και >10!)
- Εισαγωγή stalls και επομένως μείωση του ρυθμού ανάγνωσης και εκτέλεσης εντολών

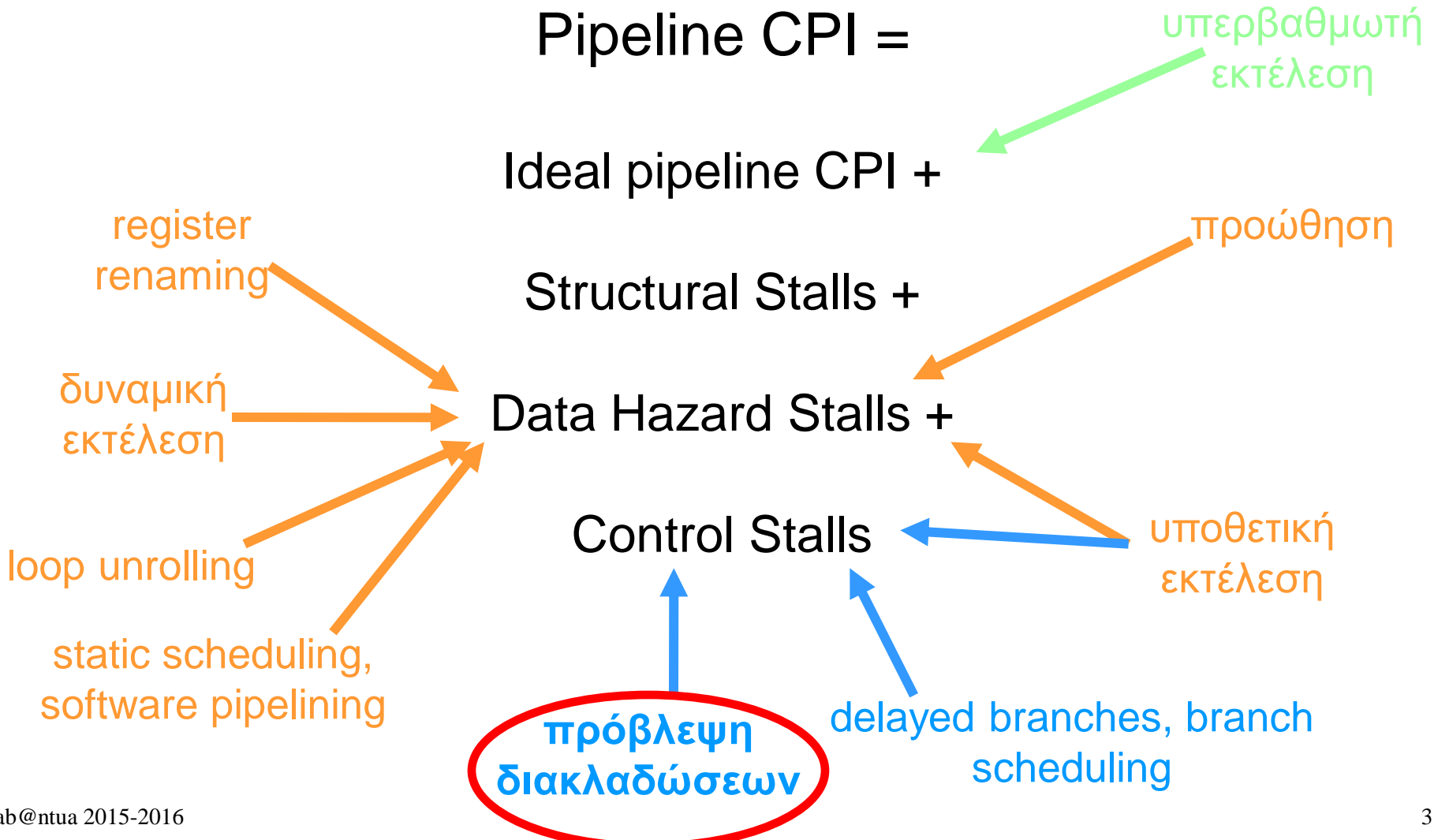
#bubbles  $\approx$  pipeline depth X loop length

Next fetch started

Branch executed



# Τεχνικές βελτίωσης του CPI



# Τεχνικές Αντιμετώπισης Control Dependencies

- Stall the pipeline
- Κάνε κάτι χρήσιμο (branch delay slots)
- Διαγραφή control-flow instructions (predicated execution)
- Κάνε κάτι άλλο (fine-grained multithreading)
- Κάνε τα όλα (multipath execution)
- Πρόβλεψη

# Εντολές Άλματος

- Χρειαζόμαστε 2 πληροφορίες
  - Αν θα εκτελεστεί το άλμα ή όχι (taken or not taken)
  - Αν εκτελεστεί ποιος είναι ο προορισμός (target PC)

Είδος Άλματος	Απόφαση	Προορισμός
Direct Jumps Function Calls	Always Taken	Υπολογίζεται εύκολα
Conditional Branches	???	Υπολογίζεται εύκολα
Indirect Jumps Function returns	Always Taken	Υπολογίζεται δύσκολα

# Πρόβλεψη Απόφασης

- Απαιτείται για εντολές διακλάδωσης υπό συνθήκη
  - Η πλειοψηφία των εντολών διακλάδωσης είναι υπό συνθήκη
- 2 είδη τεχνικών πρόβλεψης
  - Στατικές
  - Δυναμικές
- Απαιτείται extra hardware
  - Αποθήκευση χρήσιμων πληροφοριών για βελτίωση της ακρίβειας των προβλέψεων (branch history tables, branch target buffers, etc)
  - Μηχανισμός ανάνηψης σε περίπτωση λανθασμένης πρόβλεψης

# Στατικές Τεχνικές Πρόβλεψης

- **Branch not taken (NT)**
  - Εύκολη υλοποίηση
  - Σε ένα loop **σωστή** πρόβλεψη μόνο στην τελευταία εκτέλεση
  - Misprediction rate ~60%-70%
- **Branch taken (T)**
  - Πιο πολύπλοκο hardware
  - Σε ένα loop **λάθος** πρόβλεψη μόνο στην τελευταία εκτέλεση
  - Average misprediction rate 34% (SPEC benchmarks)
- **BTFNT**
  - Άλματα προς τα πίσω (αρνητικό offset ως προς το PC) προβλέπεται ότι θα εκτελεστούν (Backwards taken)
  - Άλματα προς τα εμπρός (θετικό offset ως προς το PC) προβλέπεται ότι δε θα εκτελεστούν (Forwards not taken)
  - π.χ. χρησιμοποιείται στον Intel Pentium 4 σε περίπτωση που αποτύχει ο μηχανισμός δυναμικής πρόβλεψης

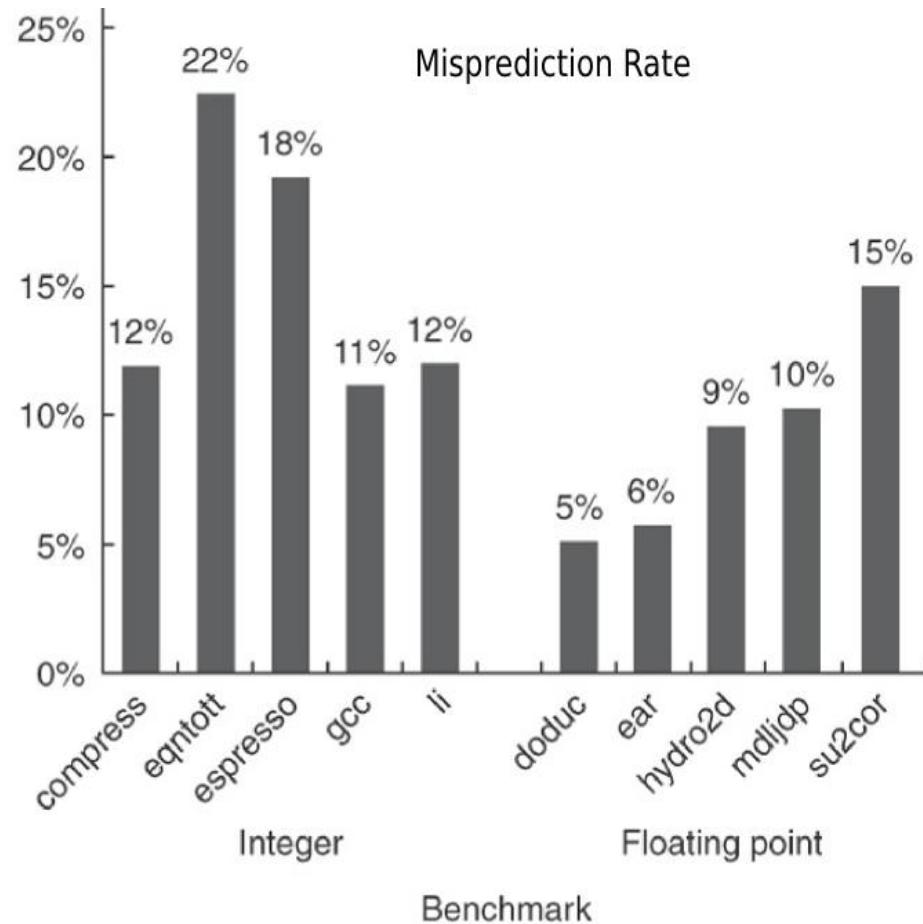
# Στατικές Τεχνικές Πρόβλεψης

- **Profiling**

- Εκτέλεση προγράμματος και καταγραφή στατιστικών
- Ο compiler τα χρησιμοποιεί για να βοηθήσει το hardware να κάνει σωστή πρόβλεψη (π.χ. αν μια εντολή διακλάδωσης εκτελείται πάνω από τις μισές φορές κατά τη διάρκεια του profiling τότε η πρόβλεψη είναι T)
- Εύκολη υλοποίηση
- Τα δεδομένα του profiling και της κανονικής εκτέλεσης μπορεί να είναι πολύ διαφορετικά. Επομένως λάθος προβλέψεις

- **Program-based**

- **Programmer-based**  
(C likely/unlikely)



© 2007 Elsevier, Inc. All rights reserved.



# Δυναμικές Τεχνικές Πρόβλεψης

- 1-bit predictor

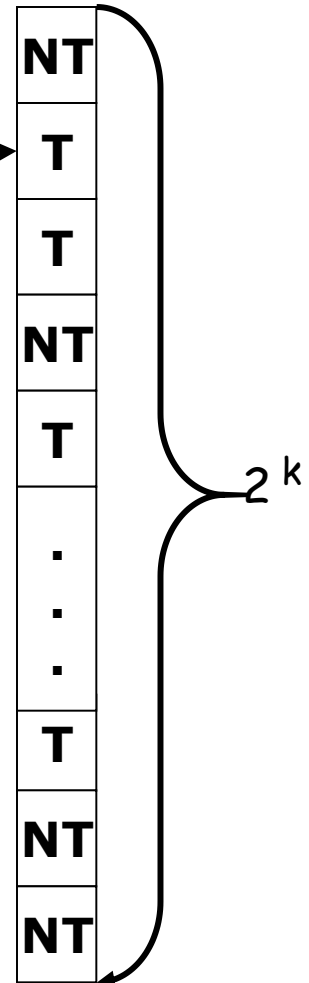
- Η πρόβλεψη βασίζεται στο τι έγινε την προηγούμενη φορά που εκτελέστηκε αυτή η εντολή διακλάδωσης
- Χρήση πίνακα για την αποθήκευση της απόφασης
- Προσπέλαση του πίνακα χρησιμοποιώντας  $k$  bits του PC
  - » Aliasing

```
0x40010100  addi  r10, r0, 100
0x40010104  addi  r1,  r1, r0

0x40010108  L1:
... ..
... ..
0x40010A04  addi  r1, r1, 1
0x40010A08  bne  r1, r10, L1
... ..
```

            
k bits

**1-bit  
Branch  
History  
Table**



# Παράδειγμα 1-bit predictor

```
0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {
```

```
.....
```

```
0x144:   if( ( i % 100) == 0 )
```

```
        callA( );
```

```
0x150:   if( (i & 1) == 1)
```

```
        callB( );
```

```
}
```

**Πρόβλεψη (108):**

0



**Απόφαση (108):**

T

# Παράδειγμα 1-bit predictor

```
0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {
```

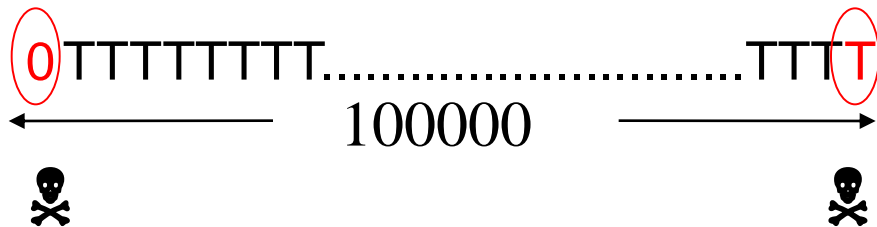
```
.....
```

```
0x144:   if( ( i % 100) == 0 )  
         callA( );
```

```
0x150:   if( (i & 1) == 1)  
         callB( );
```

```
}
```

**Πρόβλεψη (108):**



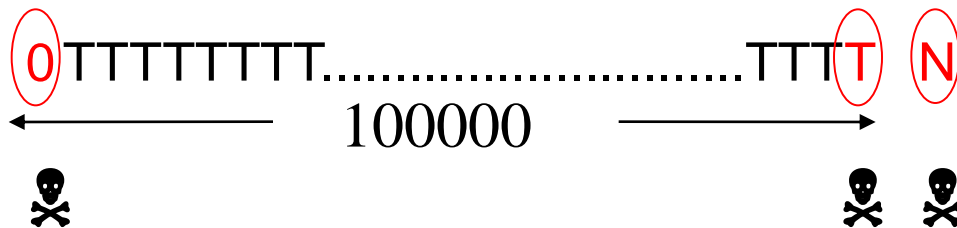
**Απόφαση (108):**



# Παράδειγμα 1-bit predictor

```
0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {  
    .....  
0x144:   if( ( i % 100) == 0 )  
        callA( );  
0x150:   if( (i & 1) == 1)  
        callB( );  
}
```

Πρόβλεψη (108):



Απόφαση (108):



# Παράδειγμα 1-bit predictor

```
0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {
```

.....

```
0x144:   if( ( i % 100) == 0 )
          callA( );
```

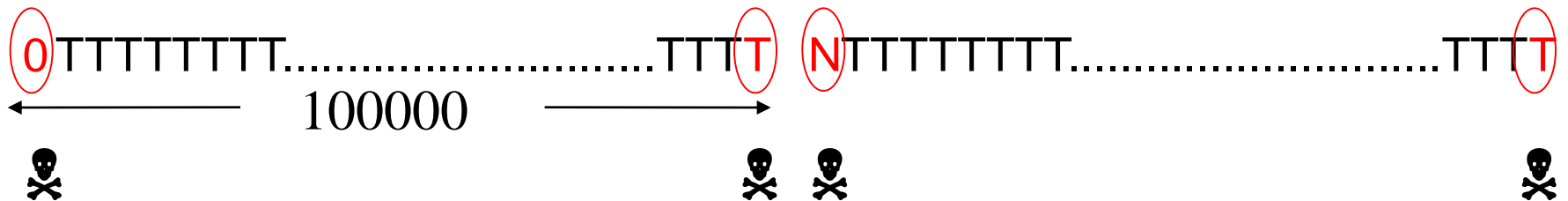
```
0x150:   if( (i & 1) == 1)
          callB( );
```

```
}
```

Misprediction = 2/100000

Prediction Rate = 99.998%

Πρόβλεψη (108):



Απόφαση (108):



# Παράδειγμα 1-bit predictor

0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {

.....  
0x144: if( ( i % 100) == 0 )  
          callA( );

0x150: if( (i & 1) == 1)  
          callB( );

}



DIV	R2, #100
MFHI	R1
BNEZ	R1, 0x150
JMP	FUNA

Πρόβλεψη (144):

0



Απόφαση (144):

N

# Παράδειγμα 1-bit predictor

0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {

.....  
0x144: if( ( i % 100) == 0 )  
          callA( );

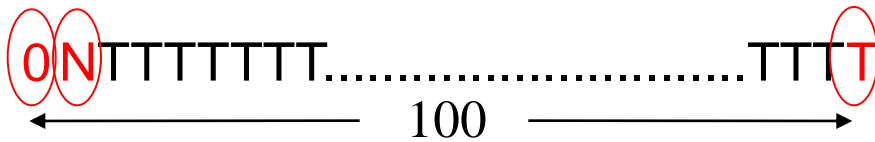
0x150: if( (i & 1) == 1)  
          callB( );

}



DIV	R2, #100
MFHI	R1
BNEZ	R1, 0x150
JMP	FUNA

Πρόβλεψη (144):



Απόφαση (144):



# Παράδειγμα 1-bit predictor

0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {

.....  
0x144: if( ( i % 100) == 0 )  
          callA( );

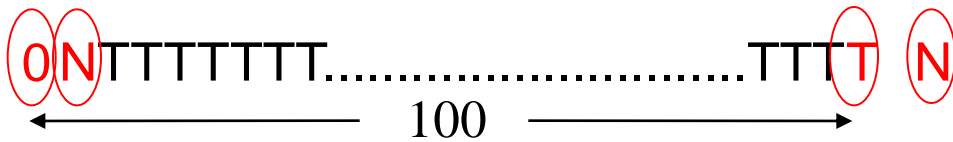


0x150: if( (i & 1) == 1)  
          callB( );

}

DIV	R2, #100
MFHI	R1
BNEZ	R1, 0x150
JMP	FUNA

Πρόβλεψη (144):



Απόφαση (144):





# Παράδειγμα 1-bit predictor

```
0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {
```

.....

```
0x144:   if( ( i % 100) == 0 )
          callA( );
```

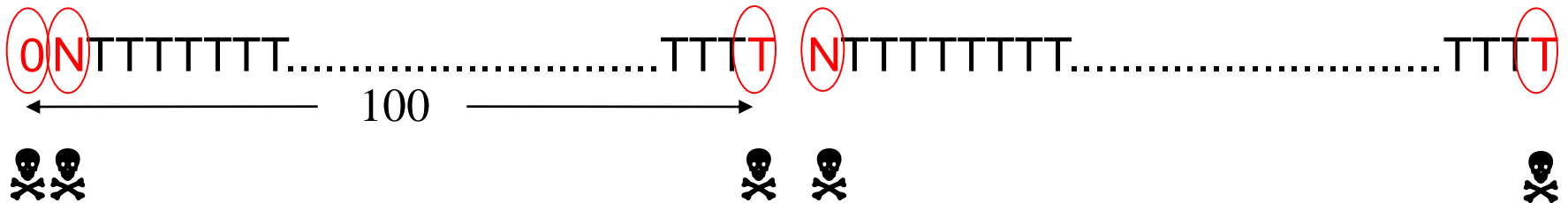
```
0x150:   if( (i & 1) == 1)
          callB( );
```

```
}
```

Misprediction = 2/100

Prediction Rate = 98%

Πρόβλεψη (144):



Απόφαση (144):



# Παράδειγμα 1-bit predictor

0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {

.....

0x144: if( ( i % 100) == 0 )  
callA( );

0x150: if( (i & 1) == 1)  
callB( );

}



```
AND    R1 , R2 , #1  
SUB    R1 , #1  
BNEZ   R1 , ENDLOOP  
JMP    FUNB
```

Πρόβλεψη (150):

0



Απόφαση (150):

T

# Παράδειγμα 1-bit predictor

0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {

.....

0x144: if( ( i % 100) == 0 )

callA( );

0x150: if( (i & 1) == 1)

callB( );

}



```
AND    R1, R2, #1
SUB    R1, #1
BNEZ   R1, ENDLOOP
JMP    FUNB
```

Πρόβλεψη (150):

0 T



Απόφαση (150):

T N

# Παράδειγμα 1-bit predictor

0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {

.....

0x144: if( ( i % 100) == 0 )  
          callA( );

0x150: if( (i & 1) == 1)  
          callB( );

}



```
AND    R1 , R2 , #1
SUB    R1 , #1
BNEZ   R1 , ENDLOOP
JMP    FUNB
```

Πρόβλεψη (150):

(0) (T) (N)



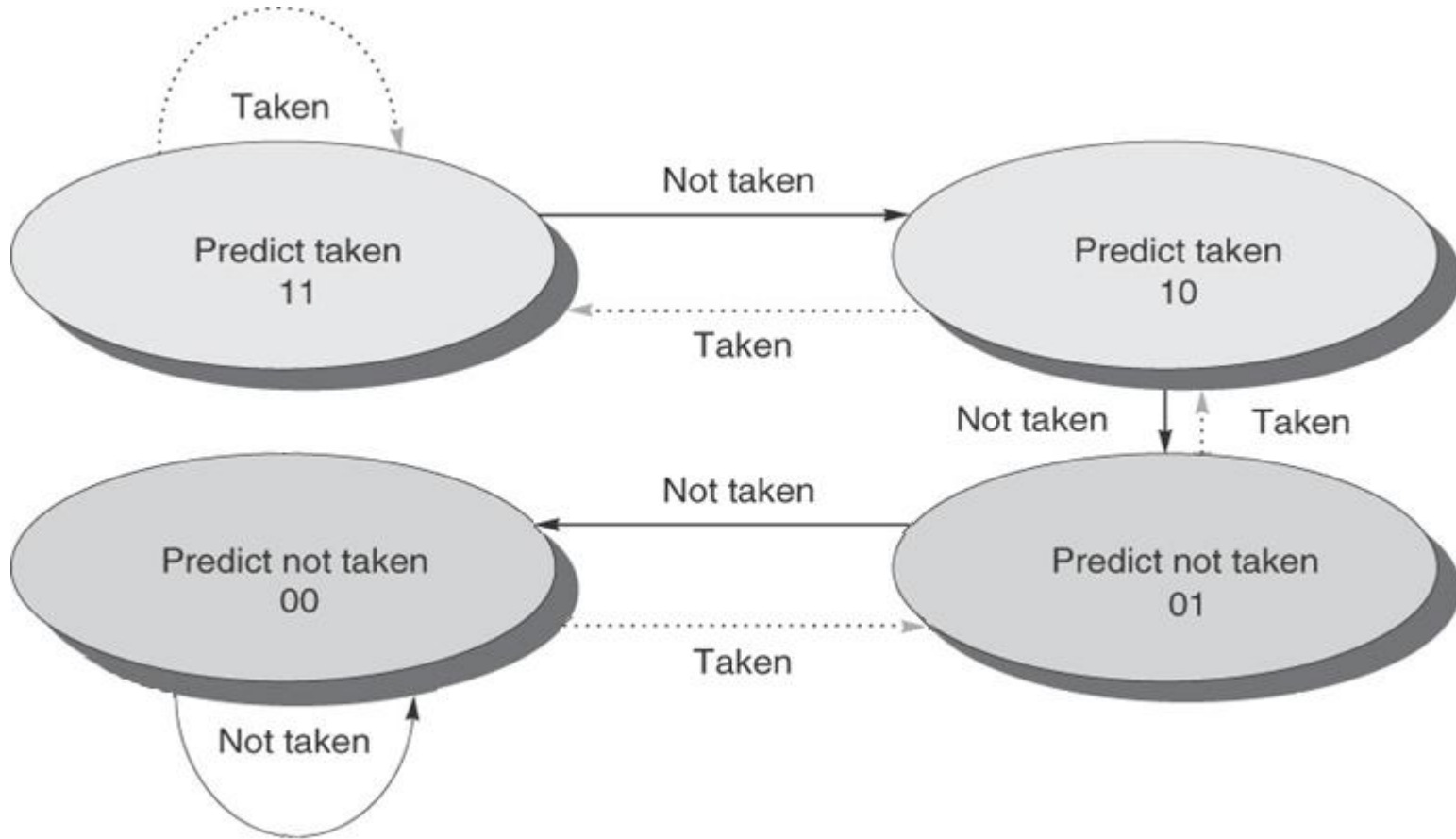
Απόφαση (150):

(T) (N) (T)



# Δυναμικές Τεχνικές Πρόβλεψης

- 2-bit predictor



# Παράδειγμα 2-bit predictor

0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {

.....

0x144: if( ( i % 100) == 0 )

callA( );

0x150: if( (i & 1) == 1)

callB( );

}

0,1 :Predict Not Taken

2,3 :Predict Taken

Πρόβλεψη (108):

1



Απόφαση (108):

T

# Παράδειγμα 2-bit predictor

0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {

.....

0x144: if( ( i % 100) == 0 )

callA( );

0x150: if( (i & 1) == 1)

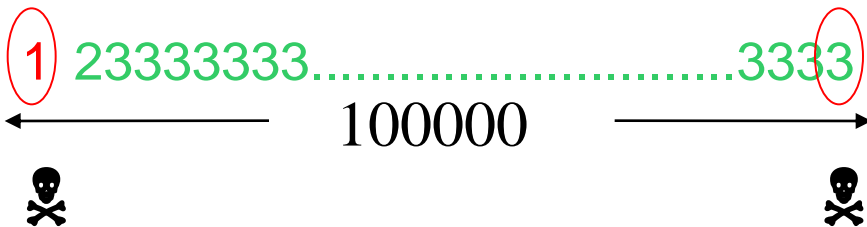
callB( );

}

0,1 : Predict Not Taken

2,3 : Predict Taken

Πρόβλεψη (108):



Απόφαση (108):





# Παράδειγμα 2-bit predictor

```
0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {
```

.....

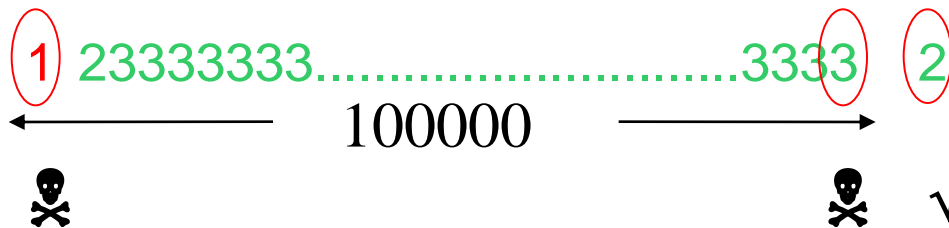
```
0x144:   if( ( i % 100) == 0 )
           callA( );
```

```
0x150:   if( (i & 1) == 1)
           callB( );
```

```
}
```

0,1 : Predict Not Taken  
2,3 : Predict Taken

Πρόβλεψη (108):



Απόφαση (108):



# Παράδειγμα 2-bit predictor

```
0x108: for(i=0; i < 100000; i++) {  
    .....  
0x144:  if( ( i % 100) == 0 )  
        callA( );  
0x150:  if( (i & 1) == 1)  
        callB( );  
}
```

Misprediction  $\sim$  1 per N branches

0x108 Prediction Rate = 99.999%

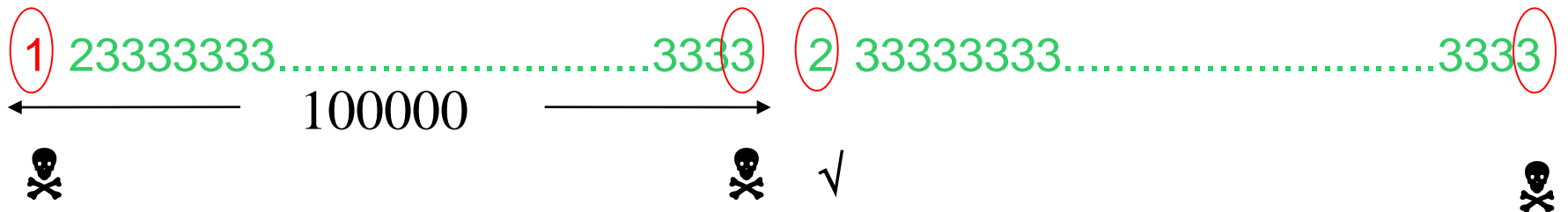
0x144 Prediction Rate = 99%

0x150 Prediction Rate = 50%

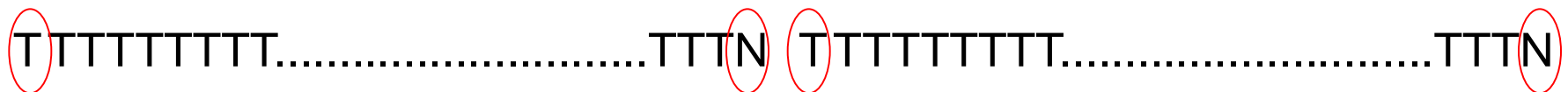
0,1 : Predict Not Taken

2,3 : Predict Taken

Πρόβλεψη (108):

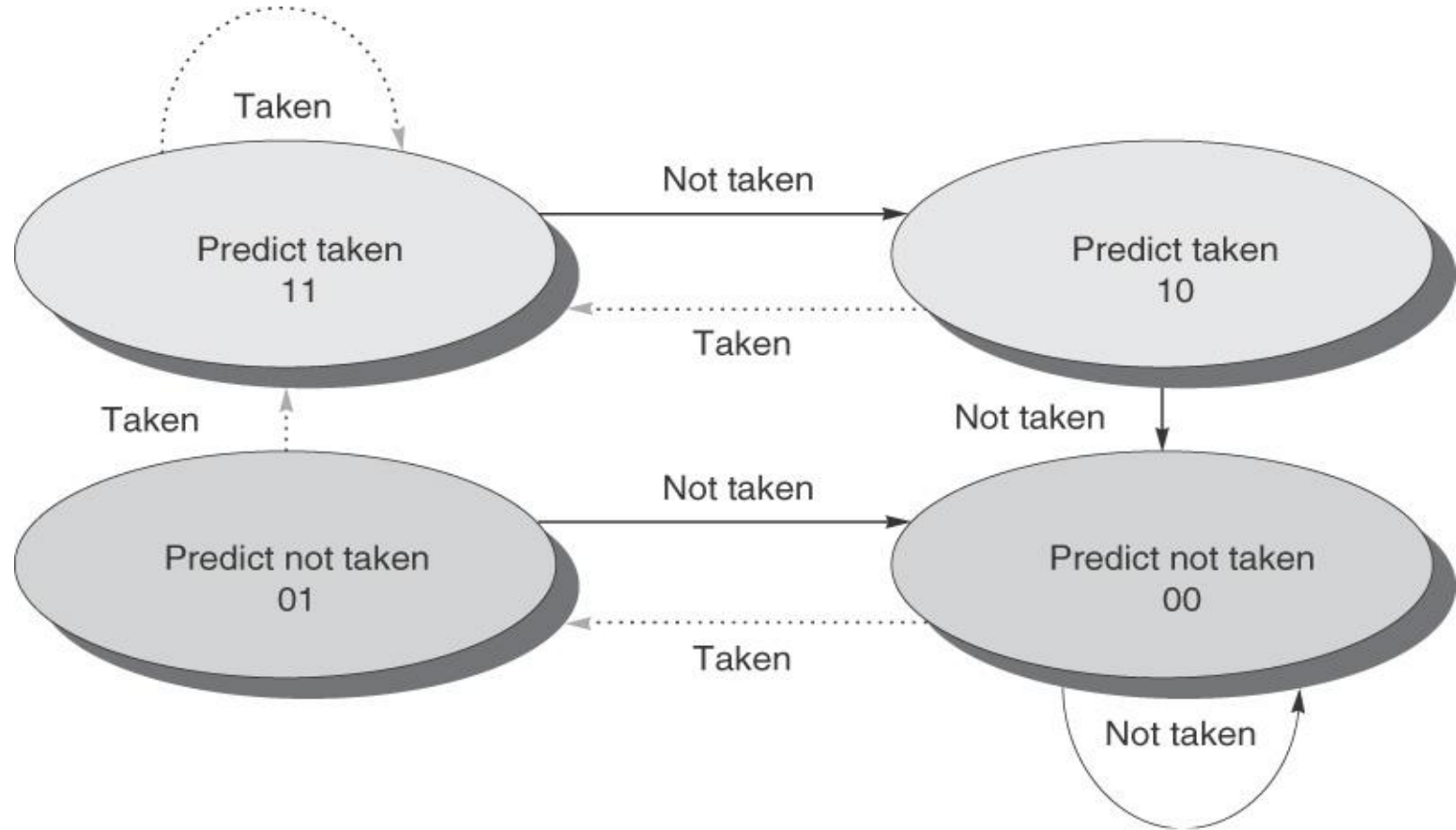


Απόφαση (108):



# Δυναμικές Τεχνικές Πρόβλεψης

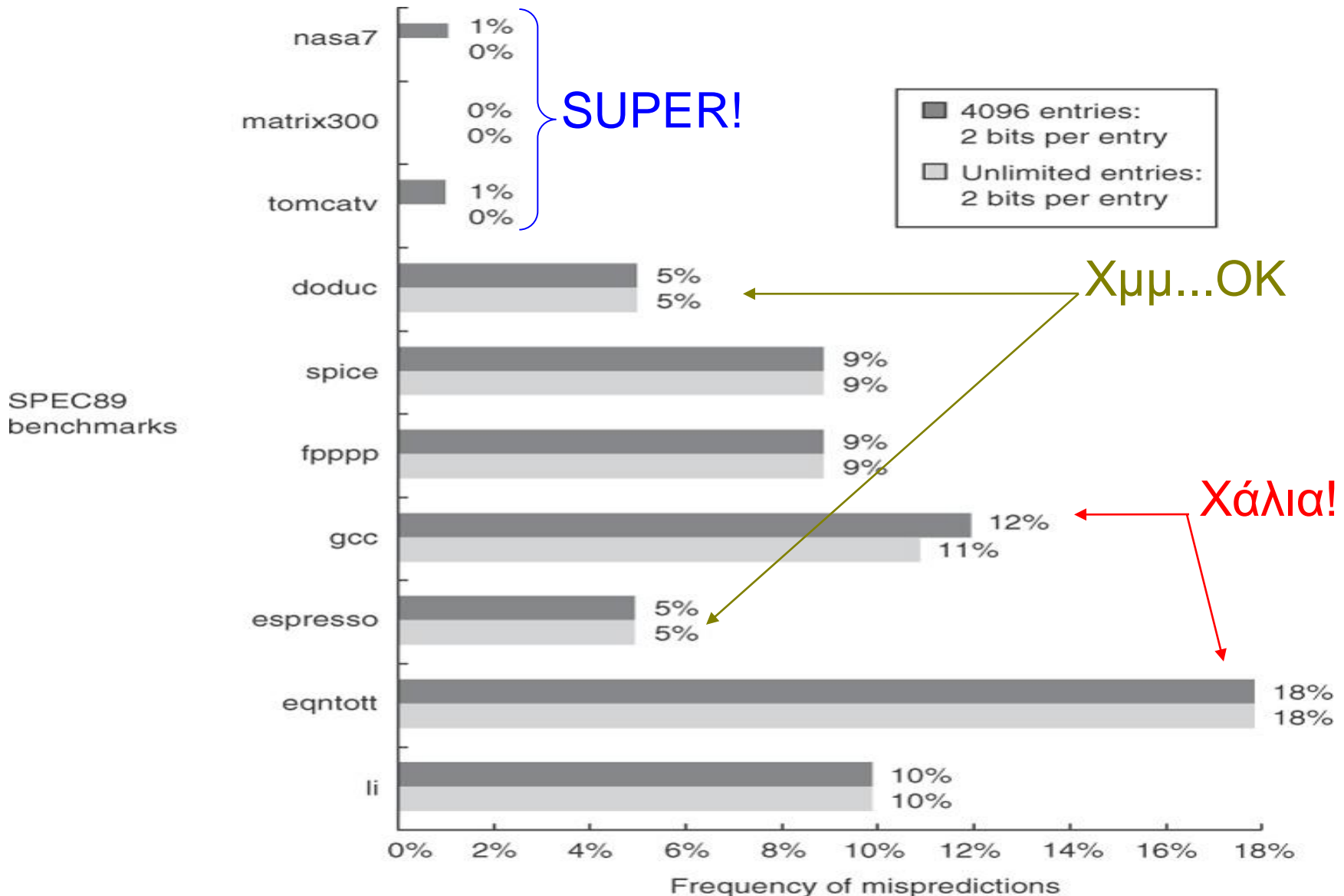
- Άλλος 2-bit predictor



© 2007 Elsevier, Inc. All rights reserved.

- $2^{20}$  δυνατά FSMs → 5248 “ενδιαφέροντα” [Nair, 1992]

# Ακρίβεια Πρόβλεψης για 2-bits predictor



# Δυναμικές Τεχνικές Πρόβλεψης

- **Χρονική Συσχέτιση (Temporal Correlation)**
  - Όλες οι προηγούμενες τεχνικές προβλέπουν το αποτέλεσμα μιας εντολής διακλάδωσης με βάση τις αποφάσεις που πάρθηκαν για την ίδια διακλάδωση σε προηγούμενες εκτελέσεις.
- **Τοπική Συσχέτιση (Spatial Correlation)**
  - Πρόβλεψη μιας εντολής διακλάδωσης με βάση τη συμπεριφορά άλλων εντολών διακλάδωσης που προηγούνται στη δυναμική ροή του προγράμματος

# Παράδειγμα

```

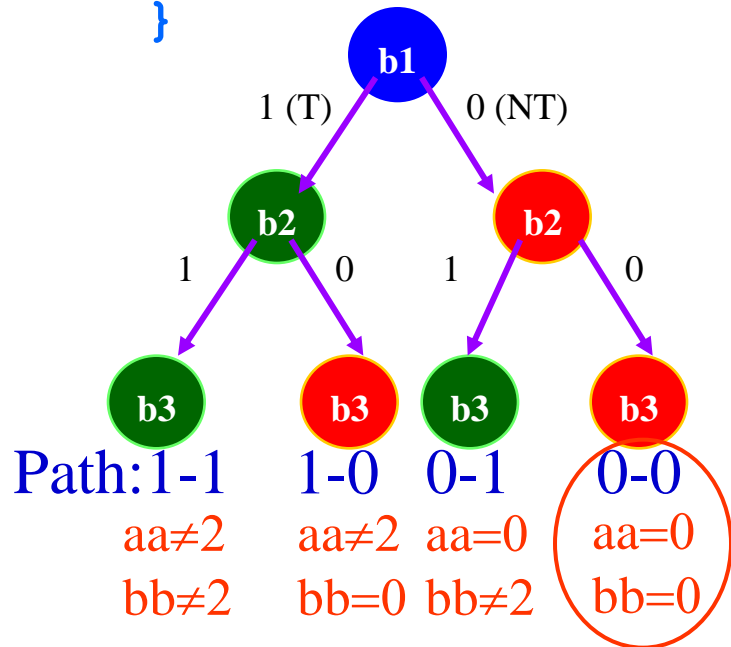
if (aa==2)
  aa = 0;
if (bb == 2)
  bb = 0;
if (aa != bb) {
  .....
}

```

```

DADDIU R3,R1,#-2
BNEZ   R3,L1      ;branch b1 (aa!=2)
DADD   R1,R0,R0  ;aa=0
L1:DADDIU R3,R2,#-2
BNEZ   R3,L2      ;branch b2 (bb!=2)
DADD   R2,R0,R0  ;bb=0
L2:DSUBU R3,R1,R2 ;R3=aa-bb
BEQZ   R3,L3      ;branch b3 (aa==bb)

```



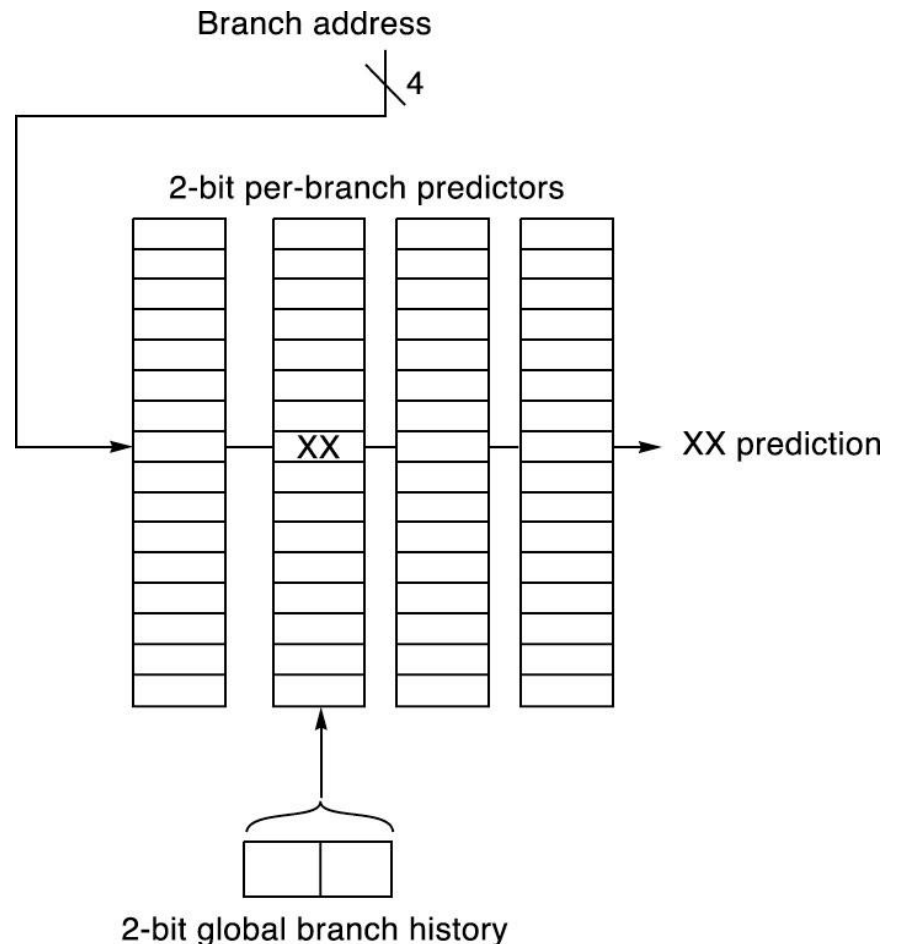
**Αν b1 και b2 NT (Not Taken) τότε b3 T (Taken) !**

# Correlating/Two-level Predictors

- Γενική περίπτωση :  $(m,n)$  predictor
  - $m$  τελευταίες εντολές διακλάδωσης
  - επιλογή ενός από  $2^m$  predictors
  - Κάθε predictor είναι  $n$ -bits
- Ο **2-bit predictor** είναι ένας  $(0,2)$  predictor αφού δεν χρησιμοποιεί την ιστορία των άλλων εντολών διακλάδωσης
- Απλή υλοποίηση
  - Branch History Register (BHR) :  $m$ -bit shift register για να καταγράφει τη συμπεριφορά των τελευταίων  $m$  εντολών διακλάδωσης
  - Pattern History Table (PHT) : Ο πίνακας που αποθηκεύονται οι predictors

# Global-History Two-Level Predictor

- (2,2) predictor
- 64 entries
- 4 low order bits PC
- 2 bits **global history**





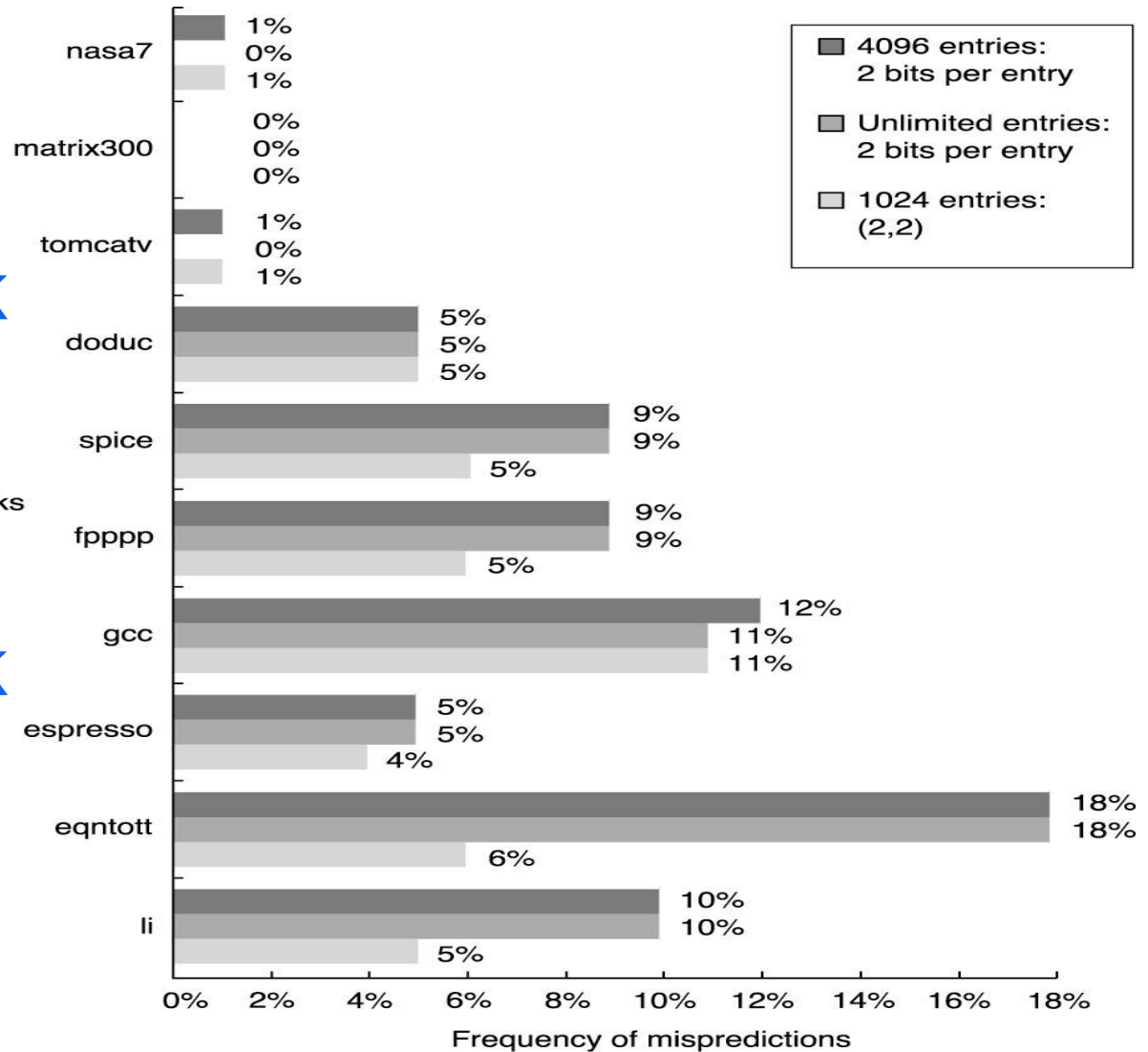
# Σύγκριση

- (0,2) predictor με 4096 εγγραφές (8K bits)

vs

- (2,2) predictor με 1024 εγγραφές (8K bits)

SPEC89 benchmarks



# Local-History Two-Level Predictor

- Αντί για τις  $m$  τελευταίες εντολές διακλάδωσης, παρακολουθούμε τις  $m$  τελευταίες εκτελέσεις της συγκεκριμένης εντολής
- Ο BHR αντικαθίσταται από τον BHT (Branch History Table)
  - 1 BHR ανά εντολή διακλάδωσης
- Ο global-history predictor αποτελεί ουσιαστικά υποπερίπτωση, όπου ο BHT έχει μόνο μια εγγραφή

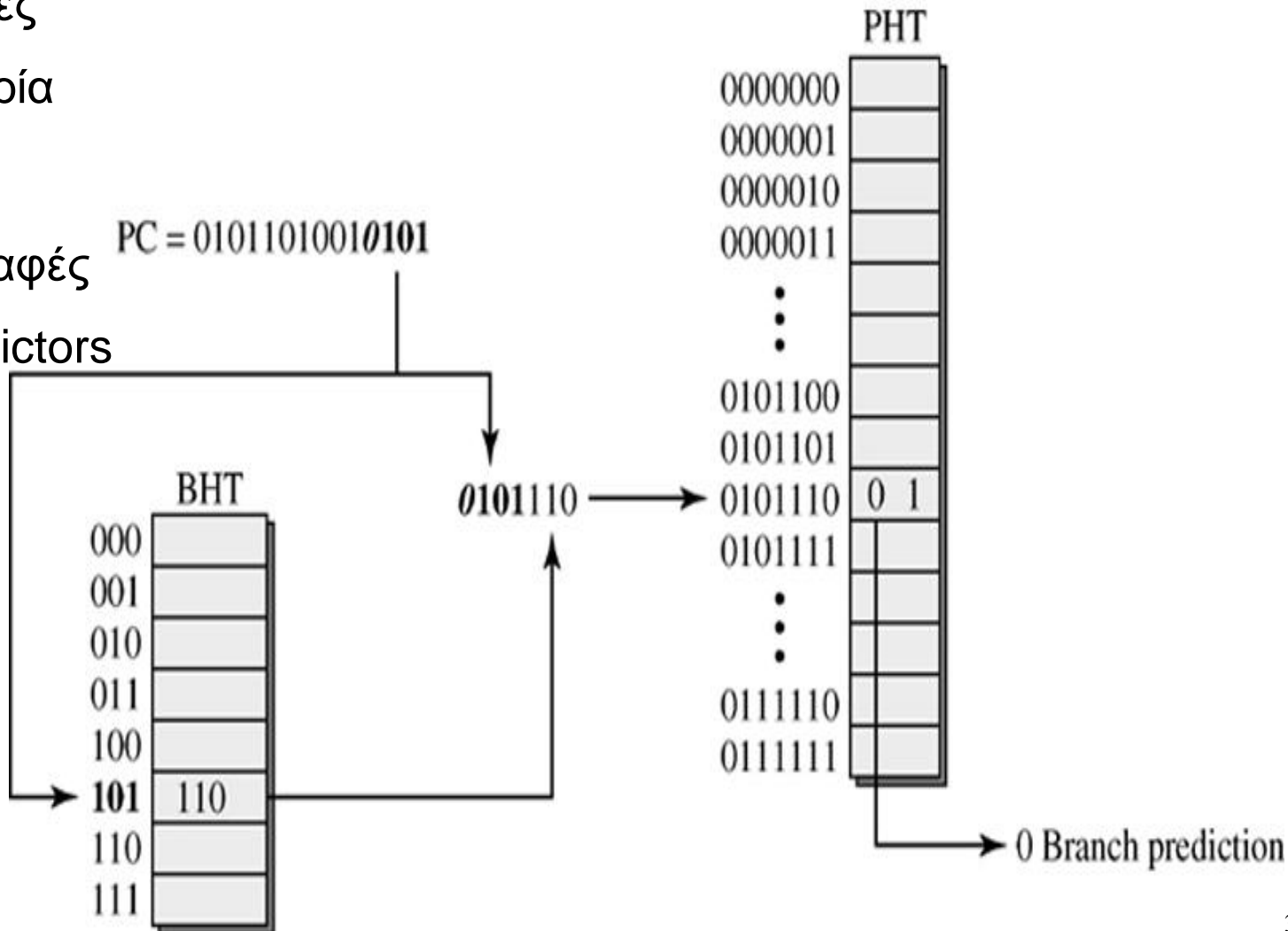
# Local-History Two-Level Predictor

- BHT

- 8 εγγραφές
- 3-bit ιστορία

- PHT

- 128 εγγραφές
- 2-bit predictors



# Tournament Predictors

- Δεν υπάρχει τέλειος predictor
  - Διαφορετικές εντολές άλματος παρουσιάζουν διαφορετική συμπεριφορά
- **ΙΔΕΑ ???????**
- Να κατασκευάσουμε ένα predictor που θα μαντεύει ποιος predictor μπορεί να μαντέψει ακριβέστερα το αποτέλεσμα ενός άλματος!

# Tournament Hybrid Predictor

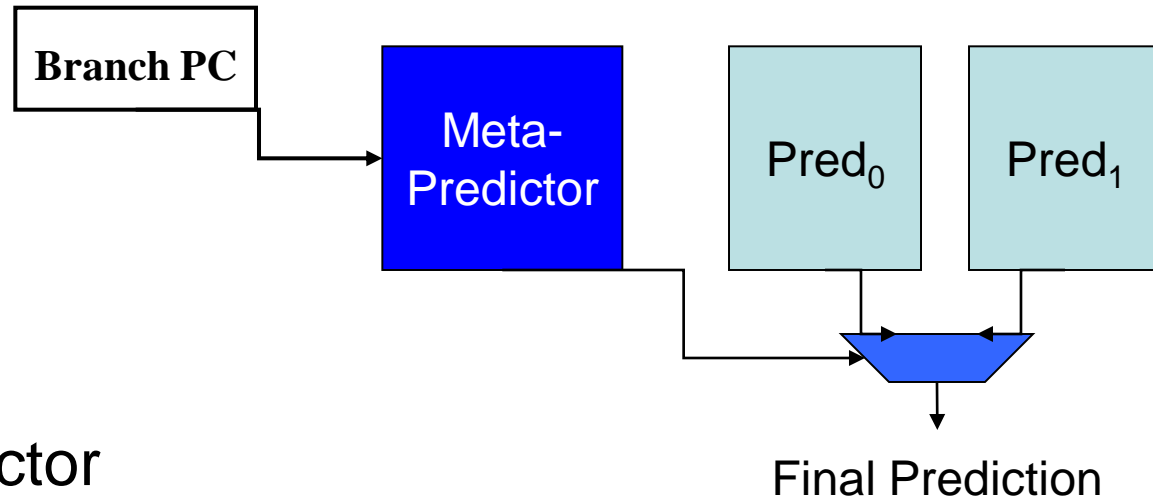
- meta-predictor

- 2-bit μετρητές
- 0,1 χρησιμοποιείται ο  $P_0$
- 2,3 χρησιμοποιείται ο  $P_1$

- Η τιμή του meta-predictor ενημερώνεται μόνο όταν οι δυο predictors κάνουν διαφορετική πρόβλεψη

- $Pred_0$ ,  $Pred_1$

- Συνδυασμοί των προηγούμενων συστημάτων

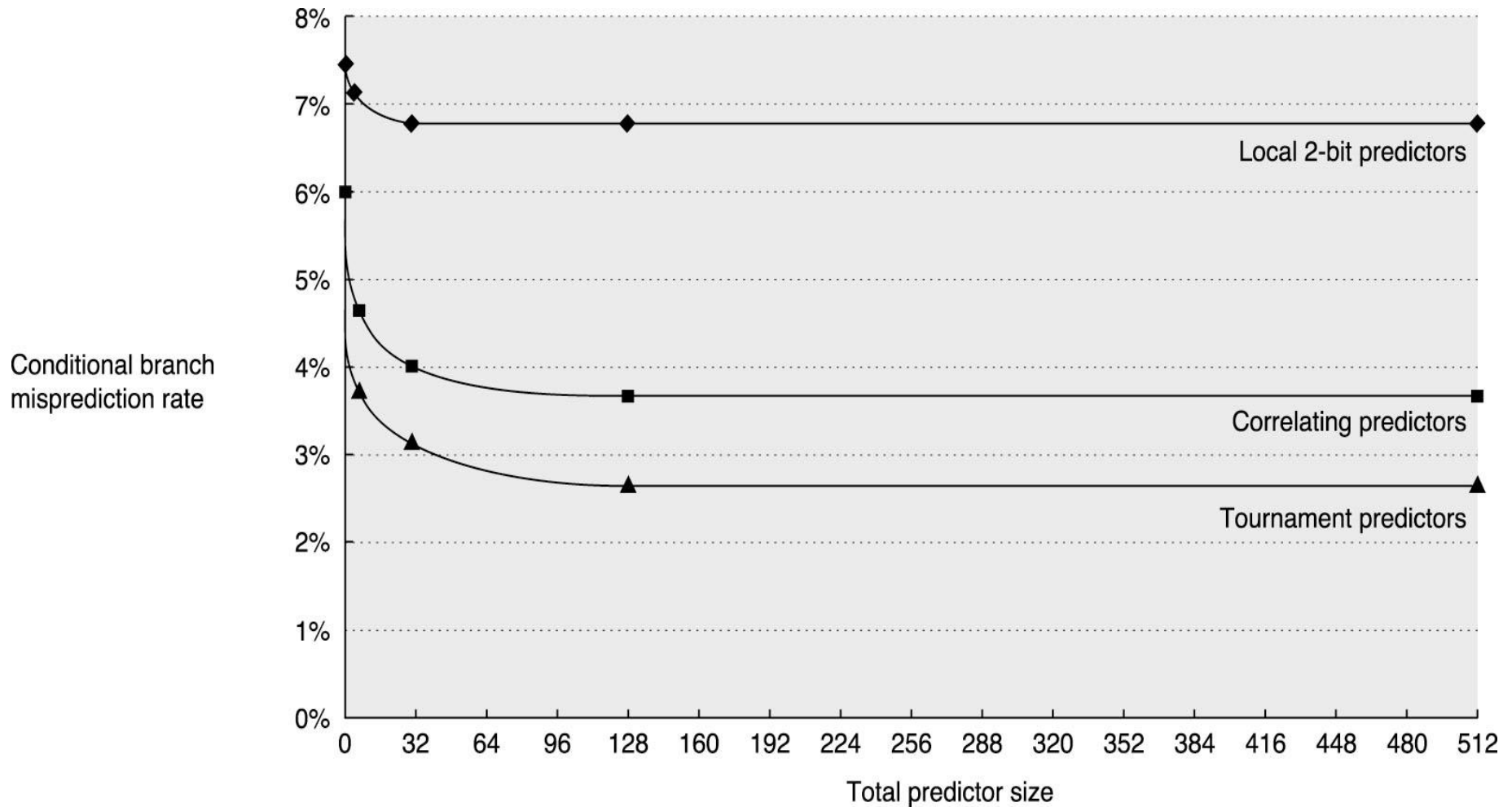


$Pred_0$	$Pred_1$	Meta Update
Λάθος	Λάθος	---
Λάθος	Σωστή	+1
Σωστή	Λάθος	-1
Σωστή	Σωστή	---

# Παράδειγμα: Alpha 21264

- Meta-predictor
  - 4K εγγραφές
  - κάθε εγγραφή είναι ένας 2-bit predictor
  - προσπέλαση με βάση το PC της εντολής διακλάδωσης
- $Pred_0$  : Local-history two-level predictor
  - BHT: 1K 10-bit εγγραφές
  - PHT: 1K 3-bit predictors
- $Pred_1$  : Global-history two-level predictor
  - PHT: 4K 2-bit predictors
- Σύνολο : 29K bits
- SPECfp95 : misprediction = 1 / 1000 instructions
- SPECint95: misprediction = 11.5/1000 instructions

# Σύγκριση Δυναμικών Τεχνικών Πρόβλεψης



# Πρόβλεψη Προορισμού

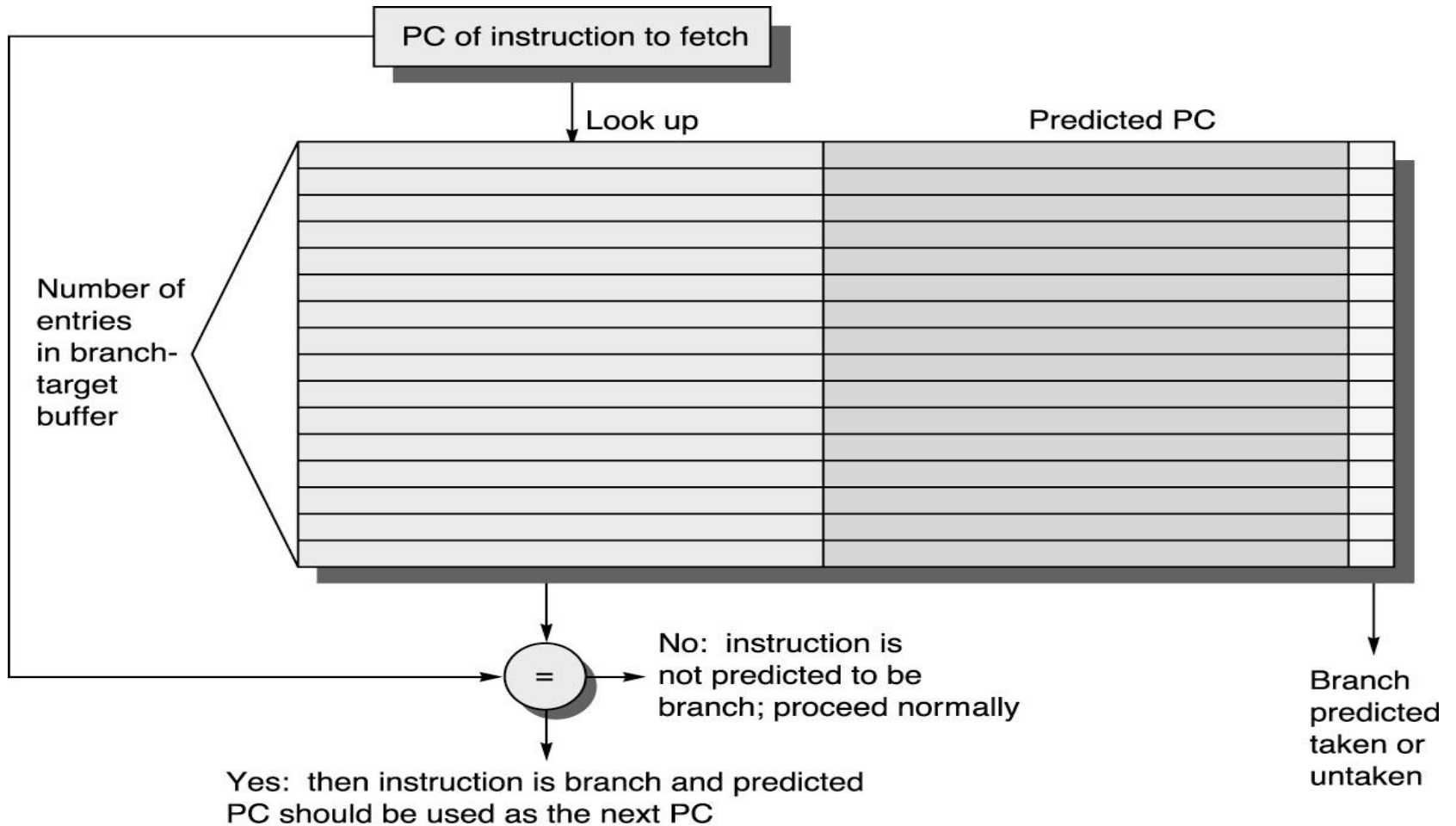
- Όλα τα προηγούμενα συστήματα προβλέπουν μόνο το ποιο μονοπάτι μιας εντολής διακλάδωσης θα ακολουθηθεί
- Χρειάζεται όμως και ο προορισμός-στόχος (target)
  - Not taken: Προορισμός =  $PC + \text{instruct\_word\_size}$
  - Taken : Προορισμός = ???
    - » Άμεσος :  $PC + \text{offset}$
    - » Έμμεσος :  $\text{register\_value} + \text{offset}$  (π.χ. Object-oriented programs, subroutines returns, dynamically linked libraries)
- Για να διατηρήσουμε υψηλό throughput πρέπει στο τέλος κάθε κύκλου να γνωρίζουμε το επόμενο PC
- Για κάποια άλματα με έμμεσο προορισμό, γίνεται γνωστός μετά το EX
- Ακόμα και για τα υπόλοιπα πρέπει να περιμένουμε μέχρι το τέλος του ID



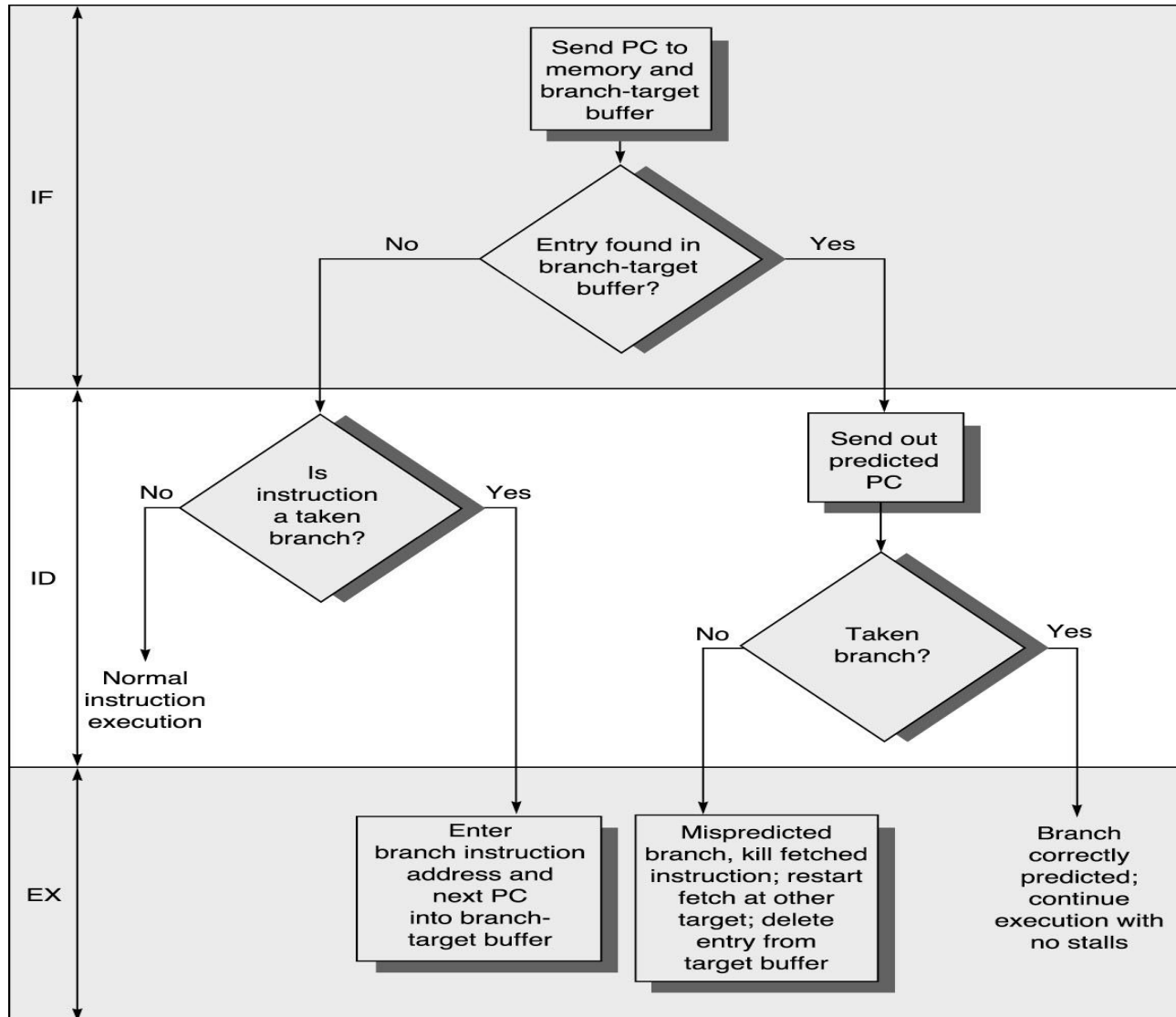
# Branch-Target Buffer (BTB)

- Μια μικρή cache (direct-mapped / associative)
- Αποθηκεύει τον προορισμό (target) της εντολής άλματος
- Προσπέλαση κατά τη διάρκεια του IF, ώστε την ώρα που φέρνουμε μια εντολή ταυτόχρονα προβλέπουμε από που θα χρειαστεί να φέρουμε την επόμενη
- Περιέχει
  - Instruction Address
  - Predicted PC
- Αποθηκεύουμε μόνο άλματα που έχουν εκτελεστεί (taken branches και jumps)

# Branch-Target Buffer



# Χρήση BTB



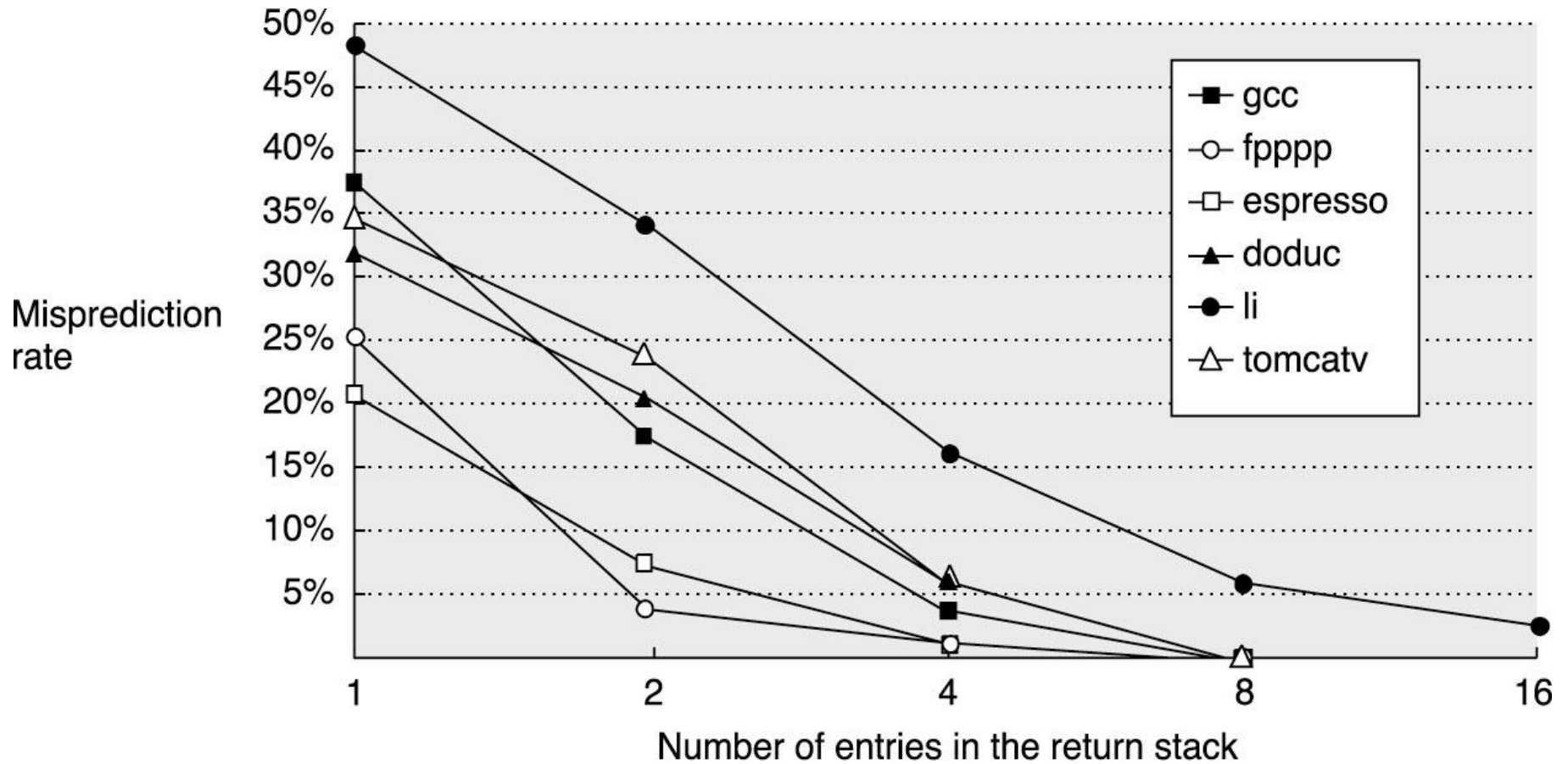
# Return Address Stack (RAS)

- SPEC89 : 85% των έμμεσων αλμάτων είναι function returns
- Προορισμός
  - Δύσκολος να υπολογιστεί. Γίνεται γνωστός μετά το EX.
  - Δύσκολα μπορεί να προβλεφθεί με τον BTB, μιας και ένα function μπορεί να κληθεί από πολλά διαφορετικά σημεία.

# Return Address Stack (RAS)

- Ο προορισμός ενός return είναι **ΠΑΝΤΑ** η επόμενη διεύθυνση της τελευταίας εντολής call
- Χρήση ενός stack (FILO)
  - Εκτέλεση call → push address into RAS
  - Εκτέλεση return → pop address into RAS

# Return Address Stack (RAS)



© 2003 Elsevier Science (USA). All rights reserved.