

Rapport du Second Semestre sur le support de la Vectorisation et de la Parallélisation dans Verificarlo

Groupe 7: Hery ANDRIANANTENAINA, Nicolas BOUTON, Ali LAKBAL

Mai 2021

Contents

1	Introduction	2
2	Partage des tâches	3
3	Support de la vectorisation	3
3.1	Point git	3
3.1.1	Rebasage	3
3.1.2	Pull requests sur verifcarlo	3
3.2	Mise à jour du backend ieee	4
3.2.1	Ajout du compte des opérations flottantes vectorielles dans le backend ieee	4
3.2.2	Tests	5
3.3	Vectorisation du backend vprec	6
3.3.1	Petit rappel des cas spéciaux	6
3.3.2	Tests	7
3.3.3	Structures	7
3.3.4	Types vectoriels	8
3.3.5	Fonctions	8
3.4	Benchmark	10
3.4.1	Explication	10
3.4.2	Résultat	13
3.5	Conclusion de la vectorisation	15

4	Support de la parallélisation	15
4.1	Introduction	15
4.2	Différentes types de NAS Benchmarks Parallèle	16
4.2.1	La version NPB1:	16
4.2.2	La version NPB2:	16
4.2.3	La version NPB3:	17
4.3	Différentes types de benchmark	17
4.4	Classes de référence pour le NPB:	18
4.5	Résultats et discussion	18
4.5.1	Problème	18
4.5.2	Solution	18
4.5.3	Test	18
4.6	Conclusion	19
5	Ce que nous aurions pu faire sur le supercalculateur	19
6	Conclusion	19
7	Référence	20
8	Annexe	20

1 Introduction

Ce rapport fait suite au précédent. Les informations rédigées sur le précédent rapport doivent donc être comprises afin de pouvoir comprendre la suite du rapport.

Nous rappelons tout de même qu'il faut configurer **verificarlo** avec **clang** car nous utilisons les types vectoriels qu'il propose afin d'éviter les intrinsèques qui seraient dépendantes de l'architecture. (réf: 2)

Les sources sont toujours disponibles sur notre organisation Github:

<https://github.com/Safecarlo>

Notamment les sources pour le support de la vectorisation qui se trouvent sur la branche **vectorisation** de notre fork:

<https://github.com/Safecarlo/verificarlo/tree/vectorization>

Un autre répertoire important est celui du benchmark que nous avons utilisé pour évaluer l'efficacité de notre implémentation vectorielle:

<https://github.com/Safecarlo/benchmark>

Un dernier répertoire qui affiche les flottants simple et double précision sous différents formats:

https://github.com/Safecarlo/print_floating_point

2 Partage des tâches

Ce semestre nous avons décidé de répartir les tâches de la façon suivante:

- Nicolas sur le support de la Vectorisation
- Hery et Ali sur le support de la Parallélisation

3 Support de la vectorisation

3.1 Point git

3.1.1 Rebasage

Durant le semestre, des modifications ont été apportées sur la branche master du répertoire public **verificarlo** qui est disponible sur la forge **Github**. Pour ne pas être trop éloigné de la version scalaire de cette branche nous avons donc décidé de rapatrier les modifications de la branche master de **verificarlo** vers notre branche master de notre fork **Safecarlo**.

Le problème étant que nous avons utilisé la stratégie par fusion (qui était par défaut) qui tri les modifications (commits) des deux branches (celle de **verificarlo** et la notre dans **Safecarlo**) par date.

Nous avons donc constaté que ce n'était pas la meilleure version pour rapatrier les modifications (commits) car ils se retrouvaient mélangés avec les nôtres.

Nous aurions pu et dû utiliser la stratégie par rebasage afin de grouper les modifications de la branche master de **verificarlo** à la fin de nos modifications (commits) pour éviter de les éparpiller dans nos modifications (commits).

3.1.2 Pull requests sur **verificarlo**

Des pull requests ont été fait sur **verificarlo**, notamment pour nettoyer le répertoire de tests qui n'était pas nettoyer par la cible "clean" du make-file. Comme **verificarlo** utilise les **autotools**, la cible n'est pas directement disponible et nous avons dû utiliser une dépendance de la cible "clean" des **autotools** qui est "clean-local". Et avec cette cible nous appelons notre cible, qui nettoie le répertoire **tests/**, en la mettant comme dépendance de la cible "clean-local".

Nous avons fait cette PR (pull requests) car nous développions des tests dans notre fork de verifcarlo afin de s'assurer que nos changements dans le code soit bon. Le problème était que de multiples fichiers étaient créés mais j'avais supprimés. Et cela était un peu embêtant lorsque nous voulions lister nos fichiers (avec la commande `ls`) ou bien utiliser un script car les anciens résultats n'étaient pas effacés. Donc nous les enlevions manuellement au début puis nous avons vite arrêté. De plus il y avait 2 fichiers qui étaient créés à la configuration de verifcarlo dans le répertoire qui n'était pas non plus nettoyé.

Tous ces fichiers non nettoyés nous embêtaient pour utiliser git car nous éditions aussi d'autres fichiers et nous avions les 2 fichiers créés par la configuration qui apparaissaient dans la liste des fichiers possibles à indexer (`git status`).

3.2 Mise à jour du backend ieee

3.2.1 Ajout du compte des opérations flottantes vectorielles dans le backend ieee

Lors de la mise à jour de notre branche master, nous nous sommes rendus compte que des changements ont été apportés au backend **ieee**. Notamment celle du comptage des opérations. Cependant le comptage des opérations flottantes ne comptait que les opérations scalaires comme ci-dessous:

```
operations count:
    mul = 1 total count;
    div = 0 total count;
    add = 0 total count;
    sub = 0 total count;
```

Nous avons donc ajouté le compte spécifiques de chaque opérations vectorielles et décidé d'afficher un pourcentage de vectorisation.

```
operations count:
    mul = 1 total count; 100.00% vectorized;
    div = 0 total count;  0.00% vectorized;
    add = 0 total count;  0.00% vectorized;
    sub = 0 total count;  0.00% vectorized;
```

Cependant, l'affichage ne nous semblait pas suffisant car nous avions l'information du nombre de chaque opérations flottantes par taille mais nous ne l'utilisons pas. Nous avons donc rajouté le pourcentage pour chaque taille de vecteur.

operations count:

```
mul = 1 total count; 100.00% vectorized; 0.00% 2x; 100.00% 4x; 0.00% 8x; 0.00% 16x;
div = 0 total count; 0.00% vectorized; 0.00% 2x; 0.00% 4x; 0.00% 8x; 0.00% 16x;
add = 0 total count; 0.00% vectorized; 0.00% 2x; 0.00% 4x; 0.00% 8x; 0.00% 16x;
sub = 0 total count; 0.00% vectorized; 0.00% 2x; 0.00% 4x; 0.00% 8x; 0.00% 16x;
```

Comme vous pouvez le constatez, la ligne afficher est très grandes, et il arrive que l'on veuille séparer notre écran en 2 (pour x ou y raison) et que l'affichage est environ restreint à 80 caractères. C'est pourquoi nous avons fait un affichage en 2 lignes:

operations count:

```
mul = 1 total count; 100.00% vectorized;
      by size: 0.00% 2x; 100.00% 4x; 0.00% 8x; 0.00% 16x;
div = 0 total count; 0.00% vectorized;
      by size: 0.00% 2x; 0.00% 4x; 0.00% 8x; 0.00% 16x;
add = 0 total count; 0.00% vectorized;
      by size: 0.00% 2x; 0.00% 4x; 0.00% 8x; 0.00% 16x;
sub = 0 total count; 0.00% vectorized;
      by size: 0.00% 2x; 0.00% 4x; 0.00% 8x; 0.00% 16x;
```

Le problème avec cette dernière version est qu'elle est moins lisible que la précédente où toutes les informations sont alignés.

1. Apport de cette modification

Cette fonctionnalité supplémentaire pourra permettre aux utilisateurs de pouvoir très simplement voir si leurs code est vectorisé sans passé par le code assembleur. De plus les outils qui permettent d'évaluer le taux de vectorisation des opérations dans un code mélangent les opérations sur les entiers avec celles des opérations flottantes. D'où un intérêt particulier d'utiliser cette fonctionnalité sur un code de calcul utilisant des nombres flottants.

3.2.2 Tests

Nous avons aussi ajouté des tests plus approfondis pour ce backend avec des nombres aléatoirement choisis de sorte à avoir des nombres négatif, des nombres avec un exposant négatif ou bien même des nombre avec un exposant positif dans le même vecteur afin de s'assurer que l'implémentation fonctionne.

3.3 Vectorisation du backend vprec

Ce backend permet de gérer les cas des nombres spéciaux comme les nombres **dénormaux** et les nombres **infinis**. Cependant ces cas restent rares dans les codes de calculs. C'est pourquoi nous avons décidé de prioriser la vectorisation pour les cas des nombres **normaux**.

3.3.1 Petit rappel des cas spéciaux

Prenons comme exemple une précision de 3 et une portée de 2 pour un type flottant simple précision (donc nous avons 1 bit de signe, 2 bit d'exposant et 3 bit de pseudo-mantisse). Prenons la formule du standard **IEEE754** qui est: $(-1)^S * 2^{(E - (2^{(e - 1)} - 1))} * (1 + P / 2^p)$

- **plus petit normal:** 0
- **plus grand normal:** 1,75
- **plus petit dénormal:** 0,125
- **plus grand dénormal:** 0,875
- **infini:** nombre supérieur à 1,75 ou inférieur à 0,125

Voir la figure 1.

1. Parenthèse sur notre mini code pour afficher les flottants sous différents formats

Nous avons aussi écrit un mini code qui permet de visualiser sous différent format les flottants simple et double précision, ce qui nous a aidé à vérifier si nos calculs étaient justes pour créer cette partie et ce schéma.

https://github.com/Safecarlo/print_floating_point

Les résultats affichés sont sous le format **IEEE754**. Donc si on utilise **verificarlo** avec son backend **vprec** qui nous permet de simuler une précision custom sur les calculs, c'est pourquoi nous faisons une addition avec **0** pour l'activer, alors le résultat peut sembler faux mais est correct du fait que c'est une simulation et que le stockage reste sous le format **IEEE754**.

3.3.2 Tests

Tout d'abord comme pour le premier semestre nous avons ajouté des tests pour tester notre implémentations vectorielles des opérations vectorielles. Nous avons choisi de faire des tests simple c'est pourquoi nous avons modifié le test **tests_vprec_backend_simple**.

Pour ce faire nous avons "copié/collé" les entrées scalaires car nous étions sûr que ces entrées fonctionnaient. Notre code prend donc 2 lignes d'entrées car il ne test que les vecteurs de taille 2 (c'est pourquoi il prend 2 lignes d'entrées). La première ligne correspond au premier élément de chaque vecteur d'entrée (a et b), et la deuxième ligne le deuxième élément de chaque vecteur. Il garde ainsi les mêmes opérations que pour les scalaires ce qui peut faciliter le changement d'un calcul si jamais il s'avère qu'il y en est un qui soit mauvais.

Cependant le test ne test que la multiplication. Mais nous testons pour les 2 formats flottants du **C**, le format **simple précision** et le format **double précision**.

Ici nous n'avons pas vraiment besoin de tester les autres tailles ainsi que les autres opérateurs car nous avons fait au premier semestre un test qui le faisait, certes simple mais il le faisait. De plus nous avons ajouté les tests pour les nombres normaux mais pas pour les nombres infini car nous avons un problème avec le retour du script qui calcul avec la librairie **mpfr**.

3.3.3 Structures

Tout d'abord nous avons remarqué que le backend utilise des structures pour faciliter la compréhension des calculs. Or les structures comportent des types scalaires. Il faut donc créer de nouvelles structures pour les types vectoriels que propose **clang**.

1. Code de la version scalaire pour les flottants

```
typedef union {  
  
    float f32;  
    uint32_t u32;  
    int32_t s32;  
  
    /* Generic fields */  
    float type;
```

```

uint32_t u;

struct {
#if __BYTE_ORDER__ == __ORDER_BIG_ENDIAN__
    uint32_t sign : FLOAT_SIGN_SIZE;
    uint32_t exponent : FLOAT_EXP_SIZE;
    uint32_t mantissa : FLOAT_PMAN_SIZE;
#endif
#if __BYTE_ORDER__ == __ORDER_LITTLE_ENDIAN__
    uint32_t mantissa : FLOAT_PMAN_SIZE;
    uint32_t exponent : FLOAT_EXP_SIZE;
    uint32_t sign : FLOAT_SIGN_SIZE;
#endif
} ieee;

} binary32;

```

2. Pour la version vectorielle

Comme nous ne pouvons pas faire des conditions de **prétraitement** dans les **macros** nous avons englobé nos **macros** dans les conditions de **prétraitement** afin de pouvoir définir les structures pour toutes les tailles de vecteur.

3.3.4 Types vectoriels

Cependant au cours de l'écriture des structures vectorielles nous nous sommes rendu compte qu'il nous fallait des vecteurs d'entiers signés de 64 bits pour les types flottants de 64 bits.

C'est pourquoi nous les avons rajoutés et que nous avons créé un fichier nommé **float_type.h** pour regrouper toutes les définitions des types vectoriels pour éviter de les redéfinir dans chaque fichier.

Cependant nous n'avons pas réussi à introduire ce fichier dans les **include** des wrappers. C'est pourquoi nous avons redéfini les types dans le fichier **interflop.h** car il est inclus dans le fichier final des wrappers.

3.3.5 Fonctions

Il nous restait à vectoriser les fonctions du backends.

Pour ce qui est des fonctions, elles utilisent elles aussi des types scalaires.

Il faut donc créer des fonctions utilisant les types vectoriels.

1. Fonction principale

Comme nous passons la taille du vecteur en paramètre il faut donc que l'on appelle la bonne fonction suivant la taille du vecteur. Le plus optimal dans notre cas était d'englober tout le code pour la même taille de vecteur afin de ne pas avoir à devoir la retester par la suite.

Pour ce qu'il est du calcul de l'opération originale, c'est le même procédé que pour le backend **ieee**.

2. Gestion des arrondis

Ici commence la vectorisation du backend.

Comme dit dans le préambule un nombre flottant peut être dans 3 catégories: normal, dénormal et infini. Etant donné que les 2 derniers cas restent des cas rares dans les codes de calculs. Nous avons décidé de vectoriser que le cas des nombres flottants normal.

Mais pour pouvoir vectoriser il faut que tous les éléments de vecteurs aient le même comportement. C'est pourquoi on parcourt une fois le vecteur élément par élément pour s'assurer que tous les éléments soient des nombres normaux.

Si il s'avère qu'il y a 1 nombre dénormal et 7 nombres normaux dans un vecteur de 8 flottants simple précision. Alors on reparcourt le vecteur pour gérer les 7 nombres normaux qui n'ont pas encore été traités.

Complexité en terme d'accès aux éléments:

- cas **size** nombres infini : $O(n)$
- cas **size** nombres dénormal : $O(n)$
- cas **size** nombres normal : $O(n)$
- mélange de **normal** avec **infini** ou **dénormal** : $O(2n)$

Dans le code nous voyons que l'on utilise 2 fonctions pour gérer le cas des nombres normaux, une avec le calcul d'une erreur absolue et l'autre sans. Il faut donc vectoriser ces 2 fonctions.

3. Cas des nombres normaux

(a) Cas des nombres normaux

Pour vectoriser la fonction qui calcule les arrondis pour les nombres normaux il suffisait d'utiliser les opérations avec des types vectoriels de **clang**.

(b) Cas des nombres normaux avec erreurs absolue

Ici aussi on a opté pour la même technique de vectorisation.

Comme on ne peut vectoriser le calcul que si tous les éléments du vecteurs ont le même comportement, on a choisis de vectoriser lorsque l'on se trouve dans le cas où tout le vecteur contient des nombres normaux. Car c'est le cas le plus fréquents.

On parcourt la aussi le vecteur élément par élément pour savoir si un élément du vecteur est en dessous de l'erreur absolue fixé. Si aucun élément n'est en dessous alors ils sont tous normaux et on peut vectoriser. Sinon on reparcours le vecteur pour calculer les éléments normaux restant.

Complexité en terme d'accès aux éléments:

- cas **0** ou **size** éléments en dessous de la valeur absolue fixé : $O(n)$
- cas entre **1** et **size - 1** éléments en dessous de la valeur absolue fixé : $O(2n)$

3.4 Benchmark

3.4.1 Explication

1. But

Le but du **benchmark** est de tester les performances de notre implémentation vectorielle en les comparant avec la version scalaire. Seul le format simple précision est testé ainsi que les tailles de vecteur pour **SSE** et **AVX** donc les vecteurs de 2, 4 et 8 simple précision. Nous n'avons pas mis le vecteur de 16 simple précision car très peu de processeur le possède et cela nous ferai une case vide pour nos plot si on gardait les mêmes scripts. Pour ce qui est des doubles précisions, c'est aussi pour des raisons de script car le vecteur de 16 double précision n'existe pas vraiment et donc il n'y a que 3 taille de vecteur, contrairement au simple précision qui en a 4.

2. Backend testé

Le benchmark test les backends **ieee** et **vprec**, qui pour ce dernier test le cas où l'opération donne un vecteur avec uniquement des nombres normaux car c'est le cas que nous avons vectorisé et le cas où l'opération donne un vecteur contenant uniquement des nombres dénormaux, qui est un cas non vectorisé. Et nous utilisons le mode

par défaut où uniquement le vecteur final est traité spécifiquement par le backend **vprec**.

3. Avant de faire les mesures de performances

Nous avons utilisé ce que nous avons appris au premier semestre dans le cours d'Architecture Parallèle pour mesurer les performances. C'est à dire que nous avons changé le gouverneur du processeur en espace utilisateur pour pouvoir affecter la fréquence maximum de notre processeur (sauf pour la machine virtuel ou nous ne pouvons pas mais elle est ici car sur l'ordinateur portable nous n'avons pas **AVX**). De plus nous avons affecté notre programme au dernier cœur de notre processeur pour l'éloigner le plus possible du cœur 0 qui est le cœur privilégié du système d'exploitation.

4. Définitions des micro benchmark

Les micro-benchmark sont les boucles qui font le calcul que l'on mesure, comme l'addition, la soustraction, la multiplication et la division.

5. Métriques

Nous avons aussi vu les métriques à prendre en compte, comme le temps que prend notre micro-benchmark. Mais pour s'assurer que le temps ne soit pas faussé il faut calculer l'écart type qui indique l'écart moyen entre chaque échantillon. Il nous faut donc aussi plusieurs échantillons / exécutions du micro-benchmark à évaluer. Pour ce qui est du seuil de validation, il est un peu arbitraire. Il faudrait voir selon notre benchmark quel est le seuil pour lequel on peut dire que la mesure n'est pas faussé Pour approfondir, sur des benchmarks plus compliqués il faudra bien identifié le seuil. Ici le seuil de 6% est à titre représentatif.

6. Sauvegarde des résultats bruts

Nous avons aussi appris qu'il fallait garder les résultats bruts afin de pouvoir comparer avec une autre machine, chose que nous faisons.

7. Résultat espérer

Les résultats espérer avec notre implémentation est à peu près la moitié du maximum possible car beaucoup d'appel de fonction sont fait ainsi que de condition.

8. Explication du calcul des métriques

(a) Nombres d'exécutions des micro-benchmark

Le nombre d'exécution des micro-benchmark est choisis arbitrairement. Il nous a paru que 30 était suffisant pour évaluer si les mesures étaient faussées ou non.

(b) Nombres d'opérations

Le nombre d'opération a été choisis arbitrairement de façon à mesurer un temps de calcul raisonnable pour ne pas fausser les mesures de temps de chaque exécution des micro-benchmark.

Ici nous avons choisi 1.000.000 d'opérations globales, soit 1 MFLOP.

Pour ce qui est du nombre d'opération pour un vecteur de 1 simple précision, cela ne change pas, il est de 1 MFLOP.

Par contre, pour les vecteurs de 2, 4 et 8 simple précision nous divisons bien évidemment par ce nombre le nombre d'opération global. C'est-à-dire que pour un vecteur de 2 nous ferons 500.000 opérations avec des vecteurs de 2 simple précision ce qui nous amène au final à faire 1 MFLOP.

Nous n'avons pas de soucis de décomposition car le nombre global d'opération est assez grand pour que la division entière donne un nombre entier d'opérations vectorielles.

(c) Temps

Si le temps est faussé, c'est-à-dire que l'on a eu un débordement de l'horloge et donc que le temps de fin est inférieur au temps de départ alors on répète l'exécution.

Si le temps est bon alors on le stocke dans un tableau qui contiendra les temps de chaque exécution.

Les temps sont calculés en nanosecondes pour plus de précisions et sont ramenés en seconde en multipliant par 1.000.000 (1.0e+9).

Une fois les temps calculés nous calculons la moyenne de ces temps afin de fournir à l'utilisateur le temps moyen au lieu d'un temps brut pour éviter de fausser les mesures.

(d) Ecart type

L'écart type est calculé comme dans sa formule mathématique c'est à dire la racine carrée de la variance. C'est-à-dire la différence au carré de chaque temps moins le temps moyen, divisé par le nombre de l'échantillon, le tout dans une racine carrée.

$$\text{stddev} = \sqrt{\text{var}} = \sqrt{(\sum((x_i - m)^2)) / n}$$

Où:

- **stddev** est l'écart type
- **var** est la variance
- **sqrt** est la racine carré
- **sum** est le symbole somme en mathématiques
- **x_i** est l'élément i du tableau
- **m** est la moyenne
- **n** est la taille du tableau

(e) Accélération

La formule pour calculé l'accélération est la suivante: temps de référence / temps calculé

Ici comme nous utilisons les temps comme métrique pour calculer l'accélération, le temps de référence (la baseline) est en haut de la fraction.

Les accélérations calculées correspondent:

- pour la première barre à l'accélération de la **version sérial** d'une opération vectorielle, c'est-à-dire une opération avec des vecteurs de 2 à 16 flottants qui est calculé non pas vectoriellement mais élément par élément, par rapport à l'opération scalaire, qui est une opération entre deux flottants.
- pour la deuxième barre à l'accélération de la **version vectorielle** d'une opération vectorielle, c'est-à-dire une opération avec des vecteurs de 2 à 16 flottants qui est calculé vectoriellement, par rapport à l'opération scalaire, qui est une opération entre deux flottants.
- pour la dernière barre à l'accélération de la **version vectorielle** par rapport à la **version sérial** pour la même taille de vecteur, c'est-à-dire que le compare le temps avec une taille de vecteur de 2 flottants pour les 2 versions puis de 4 etc...

3.4.2 Résultat

Voir les figures 11 et + pour les résultats de la machine qui tourne sur un Linux Natif.

1. Ecart type

Bien que nous utilisions une machine virtuelle, nous pouvons voir que les résultats sont assez stable excepté 3 ou 4 fois. (voir les figures 3, 5 et 6)

Alors que pour un **Linux Natif**, qui ne supporte pas **AVX** au passage, nous pouvons voir que les mesures sont relativement stables. (en dessous de 1% sauf 1 fois)

2. Backend IEEE

Pour ce qui concerne le backend **ieee** (voir la figure 2), nous avons une accélération d'environ de la moitié du maximum possible et les résultats sont assez semblable suivant le type d'opération.

Le gain de vitesse obtenu peut atteindre jusqu'à 4 si nous utilisons des vecteurs de 8 flottants simple précision avec ce backend.

3. Backend VPREC

Pour ce qui concerne le backend **vprec** (voir la figure 4), nous pouvons constater que pour une opération où le vecteur final contient que des nombres normaux va beaucoup plus vite à être calculer qu'une opération où le vecteur final contient uniquement des nombres dénormaux. Ce qui est normal car dans le cas où le vecteur final ne contient que des nombres normaux le calcul est vectorisé.

Comme pour le backends **ieee**, nous pouvons atteindre un gain de 4 en accélération si on utilise des vecteurs de 8 flottants simple précision avec ce backend avec uniquement des nombres normaux.

4. Remarque sur les résultats du backends VPREC et nouveaux tests

La différence entre le calcul avec des vecteurs de nombres normaux et du calcul avec des vecteurs de nombres dénormaux est flagrante mais le calcul des nombres dénormaux va plus vite sur notre branche (environ 1 MFLOP ce qui n'est pas beaucoup comparé au gain des nombres normaux).

On peut se demander si le fait de faire moins d'appel de fonction joue un grand rôle sur le gain de notre implémentation. C'est pourquoi nous avons fait une version sérialisée ou on appelle les fonctions qui s'occupe des nombres normaux à partir de notre implémentation pour voir les performances.

Nous avons donc mesuré les performances pour cette nouvelle implémentation et l'avons comparé avec la version vectorisé sur le même graphique afin de voir la proportion que prend la réduction des appels dans le gain de temps et on peut dire qu'elle prend environ 1/4 du gain. Donc le gain pur pour la vectorisation est en fait de 3/4 du gain pour les vecteurs contenant que des nombres normaux.

5. Conclusion des résultats

Nous pouvons donc constater que le gain apporté par notre implémentation est d'environ la moitié de ce que l'on peut espérer avec le maximal théorique. Bien qu'apportant un gain significatif par rapport à la version courante de **verificarlo**, il reste donc un potentiel d'optimisation non exploité. Afin d'améliorer l'implémentation que nous avons proposé, nous avons identifié des hypothèses de travaux futurs que nous détaillerons en conclusion.

3.5 Conclusion de la vectorisation

Pour conclure, les résultats obtenus correspondent à nos attentes bien qu'il reste une marge de gain potentiel. Effectivement comme dis précédemment il est donc possible de faire une implémentation plus efficace en supprimant par exemple la factorisation du nombre de fonctions dans l'interface des backends.

Si vous ne vous en rappelez pas, les opérations flottantes sont remplacés par les appels aux wrappers qui appellent les fonctions de l'interface avec les backends. Mais nous avons décidé de mettre en paramètre la taille des vecteurs ce qui nous économisait de faire plus de fonction (1 pour chaque opération donc 8 au total au lieu de 4 pour chaque opération donc 16 au total). Mais avec cela nous testons la taille du vecteur dans des conditions pour appeler les bonnes fonctions avec les bon types vectoriels. C'est pourquoi nous pensons que le fait de rajouter une fonction dans l'interface pour chaque taille nous fera gagner du temps.

Grâce à notre effort, les utilisateurs pourront bénéficier d'un gain en performance sur leurs code de calcul en activant la vectorisation à la compilation. Ils pourront bénéficier d'un gain jusqu'à 4 sur leurs temps de calcul si ils utilisent des vecteurs de 8 nombres flottants simple précision. Ce qui permettra de réduire le temps, les ressources et l'énergie consommé.

4 Support de la parallélisation

4.1 Introduction

Dans le contexte de testé la performance des supers calculateurs, ils existent plusieurs outils. Dans notre cas on va prendre le NAS parallèle benchmark (NPB). "Le NPB est une suite de benchmarks améliorées afin d'augmenter et d'améliorer les performances informatique parallèles". Cette outil a été développé et amélioré au centre de la recherche NASA. Ils existent

plusieurs versions de la NPB dont ont va citer dans cette partie. Pour pouvoir réaliser notre analyser, on a évaluer les différentes benchmark existant et de donne le paramètre qui différencie une version à une autre. A la fin on va détaille les tests qu'on a fait localement sur nos machines.

4.2 Différentes types de NAS Benchmarks Parallèle

Il existe des versions antérieures pour les NPB, dont les sources ne sont pas accessibles à tous le monde. Actuellement, il existe plusieurs versions du NPB, qui sont versées améliorées et construits à partir des besoins. Dans la suite, on va élaborer les trois versions de NPB dont les sources sont accessibles au grand public.

4.2.1 La version NPB1:

Cette version est la première version appliquée, Elle a été construit en utilisant des algorithmes et des modèles de programmation. Dans cette version, ils ont utilisés des algorithmes spécifier pour assurer :

- "l'implémentation de nouveau algorithmes et fonctions compatibles au parallélisme"
- "vérification de la performance ainsi que l'exactitude des résultats retournés par l'exécution"
- "Faciliter de travailler et de s'adapter avec les systèmes multicœurs fiable ,ainsi que la facilité de la distribution et communication multicœurs."

4.2.2 La version NPB2:

En vue dans le contexte d'évolution des supers calculateurs, la version 1 du NPB n'était plus suffisante. Et aussi face à d'autre problèmes, ça nécessite une nouvelle implémentation pour les NPB. Par rapport à la première version, la version 2 a permis de:

- "modifier les règles de soumise des résultats de l'analyse comparative"
- "Disponibilité des fichiers source et des scripts des construction afin d'assurer la disponibilité publique des modification des résultats."
- "Et enfin la version NPB2 a permis d'être implémenter des codes basé sur MPI".

4.2.3 La version NPB3:

La version 3 du NPB est une version améliorée de la seconde. Tout ce qui est dans la version 2 du côté parallélisme avec MPI a été gardé sur la version 3. La nouvelle implémentation sur la version 3 est celle de la parallélisation avec openmp. La NPB3 possède aussi des nouvelles implémentations, qui sont des programmes hybrides et qui sont parallélisés avec openmp/mpi. Ces programmes ont les appels des "NPB-Multi-Zone" ou "NPB-MZ".

4.3 Différents types de benchmark

Pour les types de benchmark, on a gardé la description qui est détaillée dans le site officiel du NAS parallèle benchmark.

- IS : "Integer Sort": C'est une méthode de tri pour les entiers avec des accès de mémoire aléatoire.
- EP : "Embarrassingly Parallel": Celui-ci permet d'avoir des variantes aléatoires de type Gaussienne.
- CG : "Conjugate Gradient", La méthode des gradients conjugués permet de déterminer la valeur propre d'une grande matrice définie positive.
- MG : "Multi-Grid", Ce type de benchmark permet de faire une approximation de l'équation du Poisson par la méthode des maillages.
- FT : "Fourier Transform", La transformation de Fourier permet de résoudre une équation différentielle partielle à trois dimensions.
- BT: "Block Tri-diagonal solver", Ce type de benchmark permet la résolution des équations différentielles non linéaires.
- SP: "Scalar Penta-diagonal solver", Ce type de benchmark permet la résolution des équations différentielles non linéaires.
- LU: "Lower-Upper Gauss-Seidel solver": Ce type de benchmark permet la résolution des équations différentielles non linéaires. La méthode utilisée ici est la factorisation "LU".

4.4 Classes de référence pour le NPB:

Ils existent plusieurs classes pour NPB, et que chaque classe a ces propres caractéristiques. Chaque classe a sa propre taille.

- Classes A , B , C : Ces classes sont pour les problèmes des tests standards.
- Classes D , E , F : Ces classes sont réservées aux gros problèmes
- Classe S : Cette classe est de taille minimum pour avoir des résultats rapides.

4.5 Résultats et discussion

Pour les tests, vu que nos machines ne supportent pas les tailles pour les tests standards et gros problème, donc on est restés sur la classe "S". Comme compilateur, on a utilisé la nouvelle version de verifcarlo, c'est à dire la version vectorisée.

4.5.1 Problème

Pendant l'expérience, que nous avons menée sur nos machines sur les NPB, on a été confronté à une erreur de dimension sept pour les tableaux. Ce problème a été lié aux différences de compilateur entre open mpi et verifcarlo.

4.5.2 Solution

Pour résoudre le problème, on a dû recompilé "open mpi" avec les mêmes compilateur que nous avons utilisés pour verifcarlo. À titre indicatif, on a utilisé la version sept de clang pour remplacer les compilateurs de gnu. Pour celle de fortran on a compilé avec flang.

4.5.3 Test

On a pris comme exemple de test le benchmark "BT" et de classe "S". Pour pouvoir exécuter le benchmark, il nous demandé un nombre de cœurs qui représente le carré d'un nombre. La figure suivant représente le résumé de la compilation du benchmark BT. (voir la figure 8)
Après avoir compilé et exécuté le benchmark BT, la vectorisation au niveau du programme est représentée dans la figure suivante. (voir la figure 9)

Le benchmark que nous avons testé est écrit avec le langage fortran et parallélisé avec MPI. Du coup on peut constater sur cette figure que le niveau de vectorisation est nul. Celle-ci peut être dû à la différence de syntaxe du langage entre le langage C et fortran. Pour bien observer le niveau de vectorisation sur le benchmark BT, on a récupéré une source de benchmarks qui est écrit avec le langage C et parallélisé avec OpenMP. Les figures suivantes représentent l'évaluation de la vectorisation au niveau du benchmark BT avec 8 threads. (voir la figure 10)

4.6 Conclusion

Pour conclure, on a vu les différents types de NAS parallel benchmark, ainsi que la différence entre les versions. On a énuméré les types de benchmark et les classes existantes. À la fin on a fait les tests sur nos machines, les tests que nous avons fait ont montré que les opérations flottantes vectorielles vont plus vite avec notre implémentation.

5 Ce que nous aurions pu faire sur le supercalculateur

Pour la partie vectorisation, si le supercalculateur aurait eu les instructions **AVX512** d'Intel qui supporte les vecteurs de 512 bits, c'est-à-dire 16 flottants simple précision et 8 flottants double précision, nous aurions pu évaluer les performances pour ces tailles de vecteurs.

Pour la partie parallélisation, à cause du manque de ressources sur nos machines, nous avons été obligés de se limiter à des tests minimums. Mais ce qui serait intéressant est de pouvoir faire des tests sur des supercalculateurs avec les différentes classes de benchmarks et de bien évaluer la performance de la machine ainsi que d'observer les niveaux de vectorisation sur une grande taille de calcul.

6 Conclusion

Pour conclure, ce projet nous a permis d'approfondir nos connaissances acquises avec certains modules du master comme :

- Le module de Calcul Numérique sur la précision numérique qui est un des sujets principaux de **verificarlo**.

- Le module d'Architecture Parallèle et de Technique d'Optimisation Parallèle pour les mesures de performances et les benchmarks.
- Ainsi que les modules traitant la parallélisation avec MPI et OpenMP comme Algorithme de Programmation Parallèle et Technique d'Optimisation Parallèle.

Les nouvelles fonctionnalités qu'apporte le support de la vectorisation va permettre de proposer aux utilisateurs de nouvelles analyses et un gain en performance pour les backends **ieee** et **vprec**.

7 Référence

1. Aide Mémoire sur le standard IEEE754, Pablo de Oliveira Castro, <https://sifflez.org/lectures/archi-ord/AideMemoireIEEE754.pdf>
2. Extension des vecteurs de Clang, Clang / LLVM, <https://clang.llvm.org/docs/LanguageExtensions.html#vectors-and-extended-vectors>
3. Benchmark de NAS Parallèle avec MPI et OpenMP en fortran, NASA <https://www.nas.nasa.gov/publications/npb.html>
4. Benchmark de NAS Parallèle avec OpenMP en C, <https://github.com/benchmark-subsetting/NPB3.0-omp-C>

8 Annexe

Porté 2, Précision 3

Cas Normal					
$1.5 = 1.5e+0 = 0x1.8p+0$					
Signe	Exposant		Mantisse		
0	0	1	1	0	0

Cas Dénormal					
$0.625 = 6.25e-1 = 0x1.4p-1$					
Signe	Exposant		Mantisse		
0	0	0	0	0	1

Cas Infini					
$0.0625 = 6.25e-2 = 0x1.0p-5$					
Signe	Exposant		Mantisse		
0	0	0	0	0	0
					Infini
0	0	0	0	0	0
					1

Cas Dénormal					
$1.25 = 1.25e+0 = 0x1.4p+0$					
Signe	Exposant		Mantisse		
0	0	0	0	1	0

Figure 1: Rappel des cas spéciaux

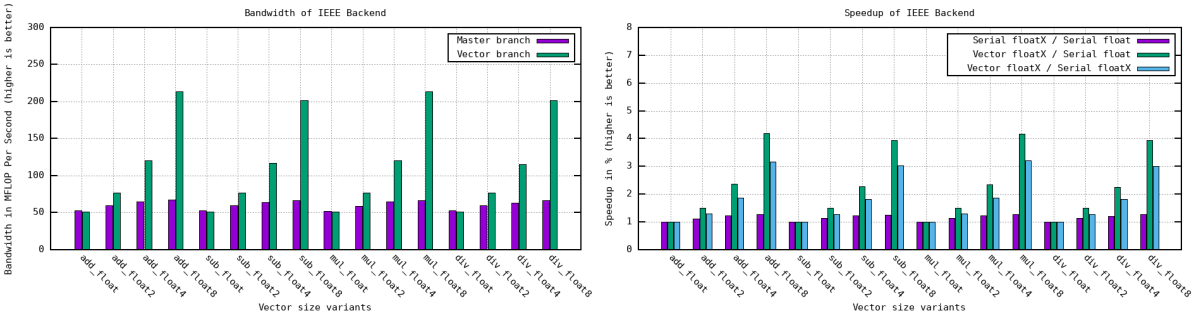


Figure 2: Résultat du backend IEEE (Machine Virtuelle)

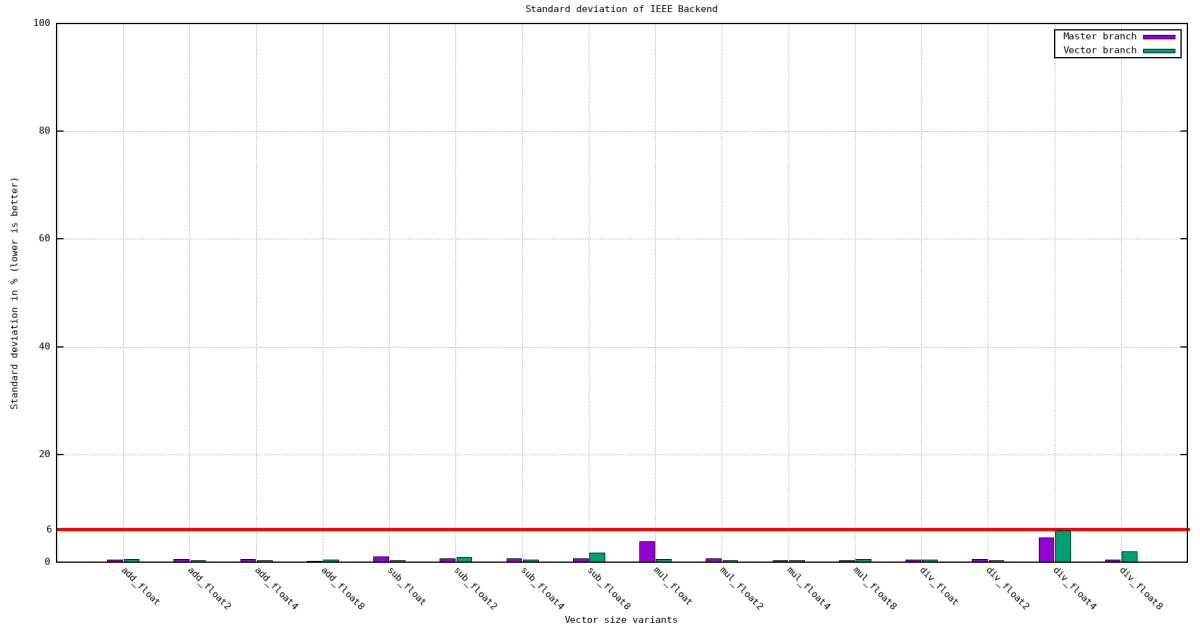


Figure 3: Ecart type du backend IEEE (Machine Virtuelle)

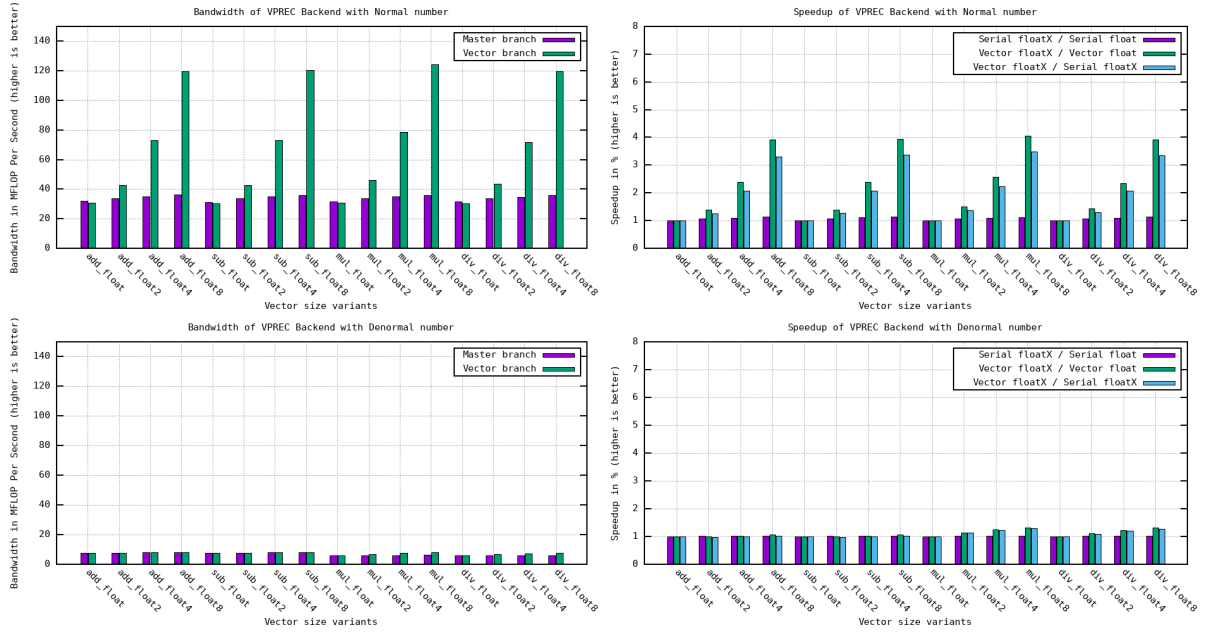


Figure 4: Résultat du backend VPREC (Machine Virtuelle)

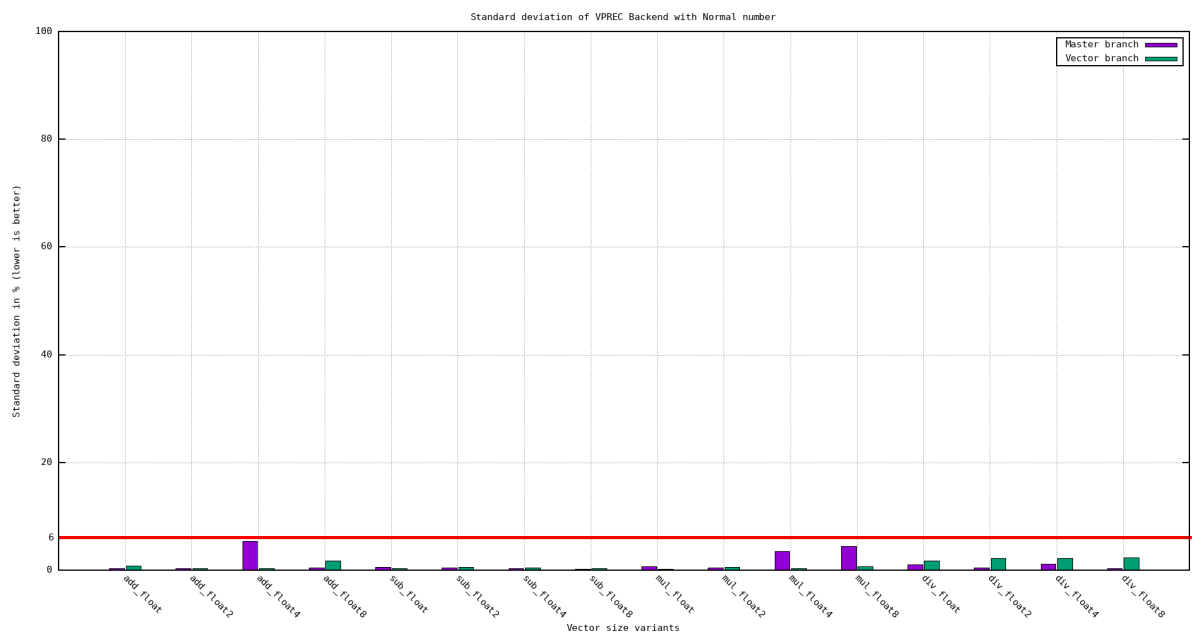


Figure 5: Ecart type du backend VPREC avec des nombres normaux (Machine Virtuelle)

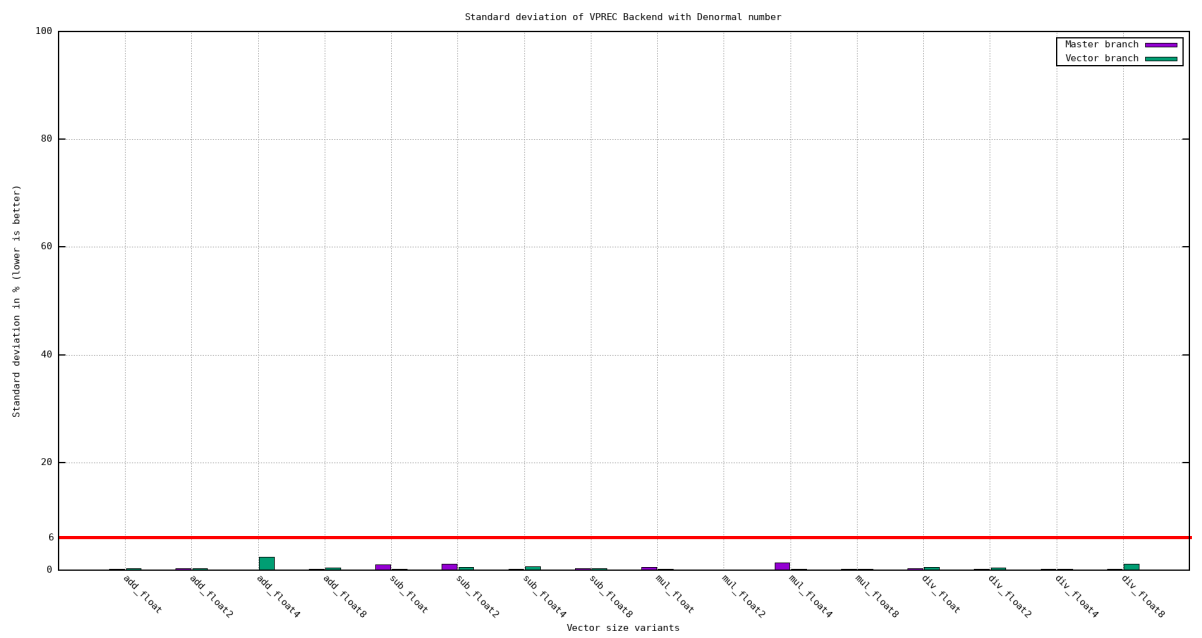


Figure 6: Ecart type du backend VPREC avec des nombres dénormaux (Machine Virtuelle)

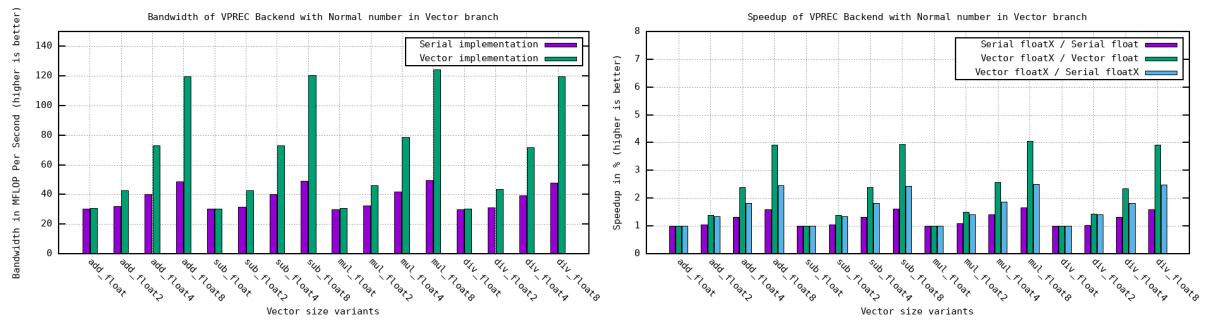


Figure 7: Résultat du backend VPREC entre l'implémentation sériel et l'implémentation vectorielle des nombres normaux (Machine Virtuelle)

```

BT Benchmark Completed.
Class                =                      S
Size                 =          12x   12x   12
Iterations           =                      60
Time in seconds      =                      1.98
Total processes      =                      1
Active processes     =                      1
Mop/s total          =                      115.57
Mop/s/process        =                      115.57
Operation type       =          floating point
Verification         =          SUCCESSFUL
Version              =                      3.4.1
Compile date         =          07 May 2021

```

Figure 8: Rappel des cas spéciaux

```

operations count:
mul = 131995519 total count;    0.00% vectorized
    by size:  0.00% 2x;    0.00% 4x;    0.00% 8x;    0.00% 16x
div = 1418188 total count;    0.00% vectorized
    by size:  0.00% 2x;    0.00% 4x;    0.00% 8x;    0.00% 16x
add = 18425207 total count;    0.00% vectorized
    by size:  0.00% 2x;    0.00% 4x;    0.00% 8x;    0.00% 16x
sub = 96533135 total count;    0.00% vectorized
    by size:  0.00% 2x;    0.00% 4x;    0.00% 8x;    0.00% 16x

```

Figure 9: Vectorisation au niveau du benchmark BT

```

operations count:
mul = 50279909 total count;    5.08% vectorized
      by size:  5.07% 2x;    0.00% 4x;    0.00% 8x;    0.00% 16x
div = 1279061 total count;    2.87% vectorized
      by size:  2.87% 2x;    0.00% 4x;    0.00% 8x;    0.00% 16x
add = 5347315 total count;   32.56% vectorized
      by size: 32.52% 2x;    0.05% 4x;    0.00% 8x;    0.00% 16x
sub = 47376081 total count;   3.87% vectorized
      by size:  3.87% 2x;    0.00% 4x;    0.00% 8x;    0.00% 16x

```

Figure 10: Vectorisation au niveau du benchmark BT

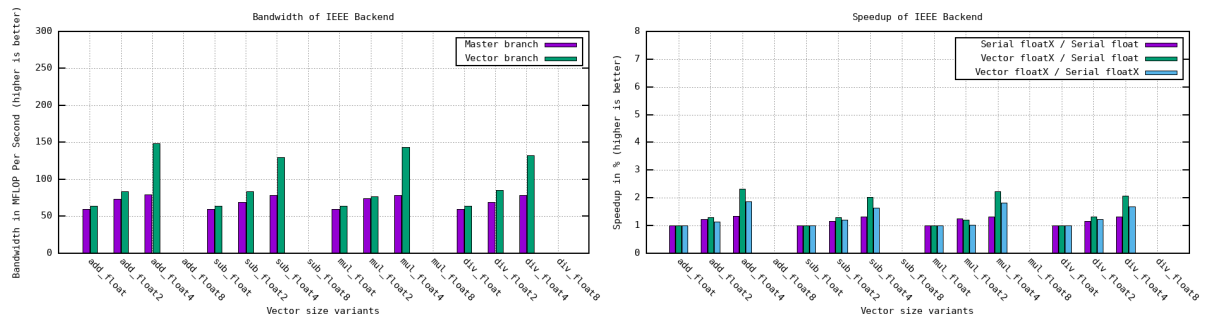


Figure 11: Résultat du backend IEEE (Linux Natif)

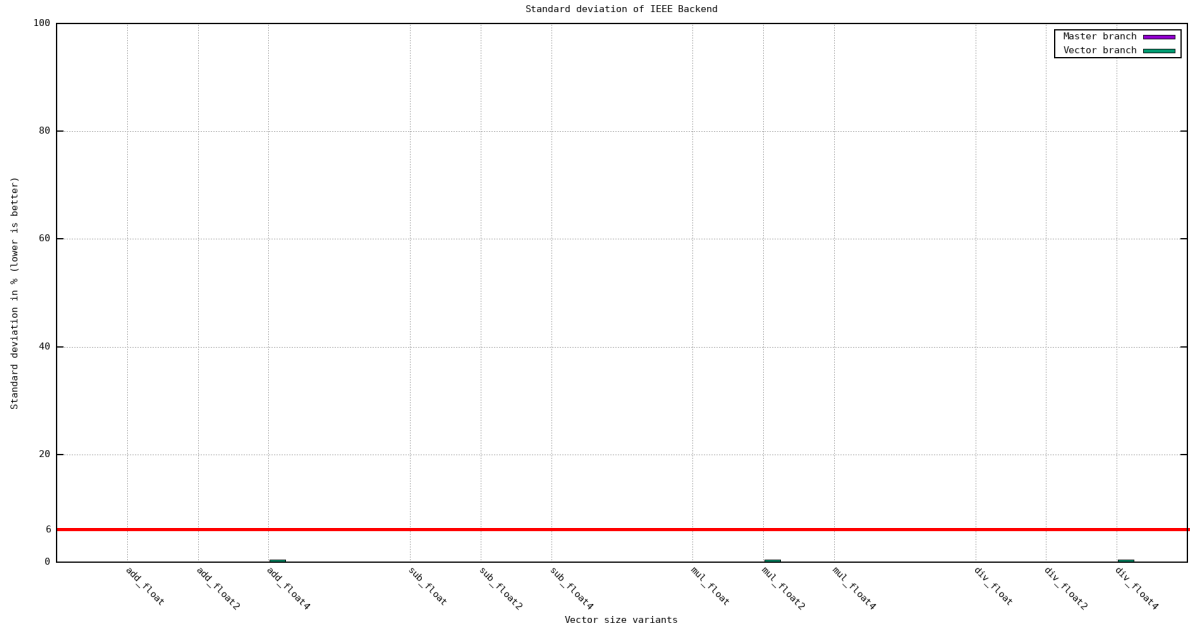


Figure 12: Ecart type du backend IEEE (Linux Natif)

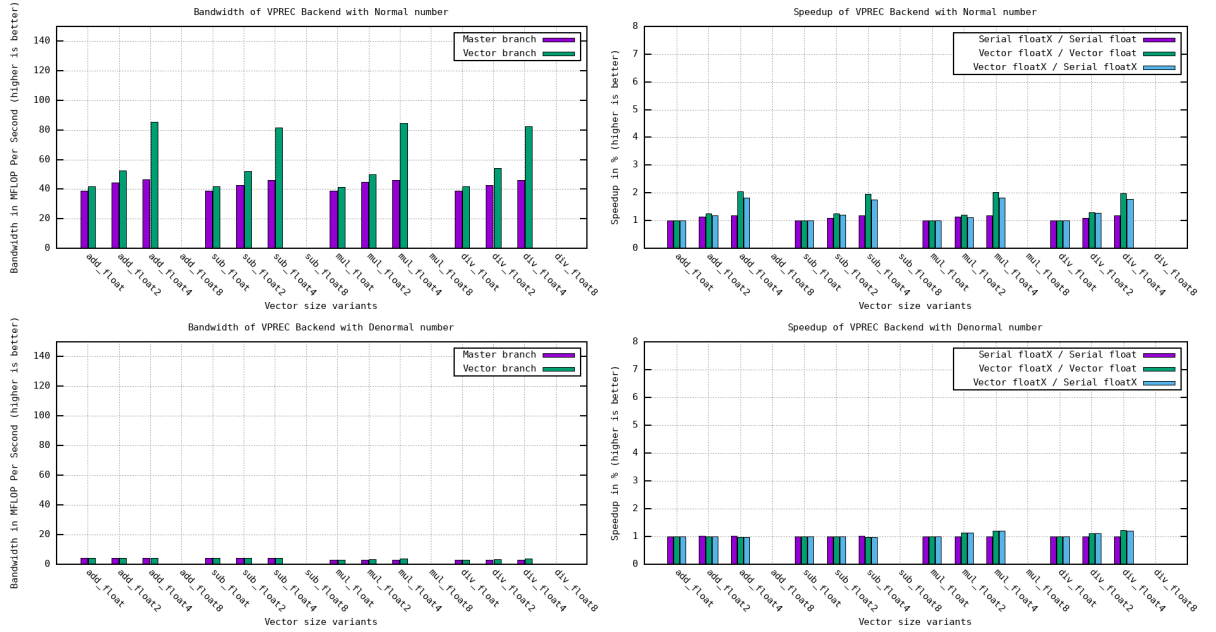


Figure 13: Résultat du backend VPREC (Linux Natif)

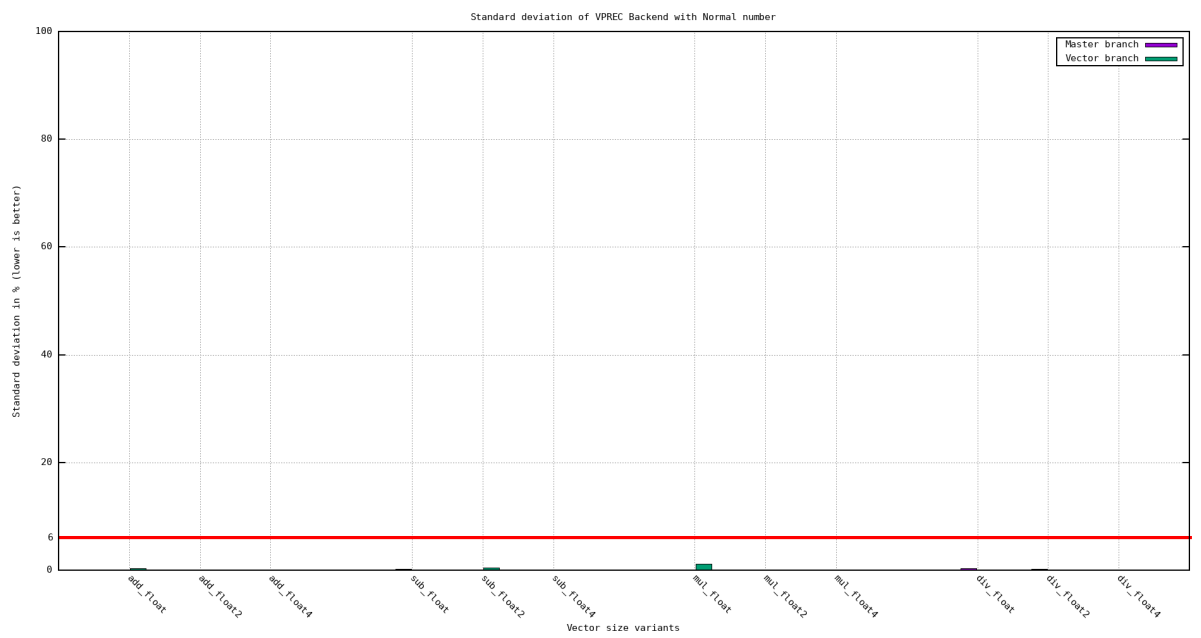


Figure 14: Ecart type du backend VPREC avec des nombres normaux (Linux Natif)

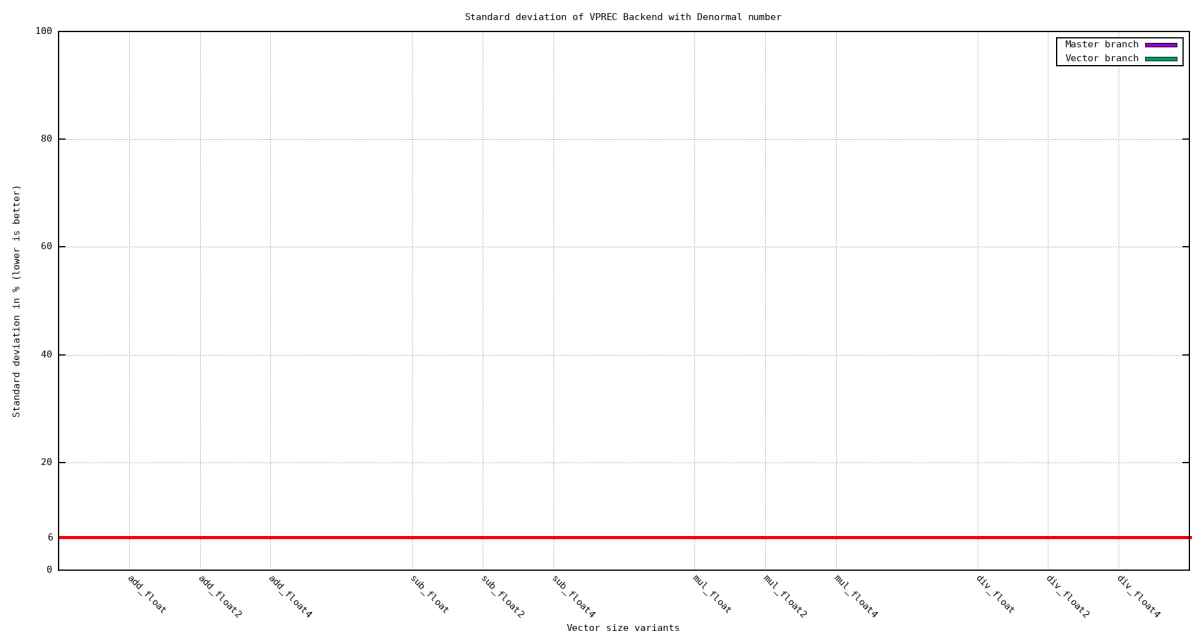


Figure 15: Ecart type du backend VPREC avec des nombres dénormaux (Linux Natif)

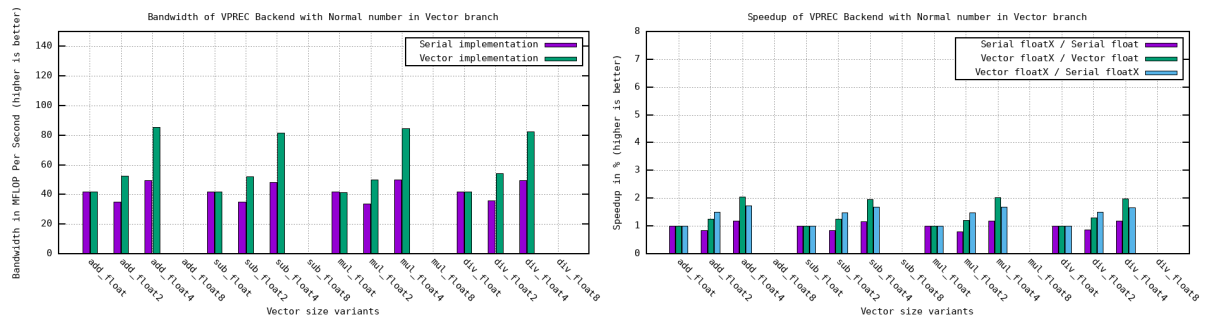


Figure 16: Résultat du backend VPREC entre l'implémentation sériel et l'implémentation vectorielle des nombres normaux (Linux Natif)