ARQO

Memoria Práctica 2

Roberto Martín Alonso

Diego Forte Jara

Grupo

Pareja

INDICE

# Ejercicio 1

1.1-

* Procesador e instrucciones admitidas:

Texto

Descripción generada automáticamente

Tras analizar los resultados se comprueba que el procesador utilizado es un AMD Ryzen 3700X y las instrucciones admitidas son hasta AVX2

* Versión del compilador:

Texto

Descripción generada automáticamente

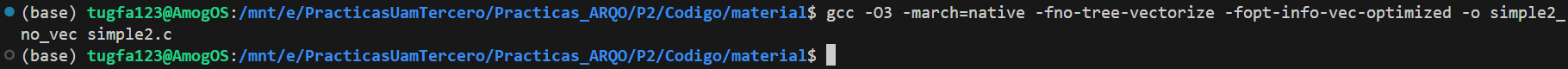
La versión del compilador gcc utilizado es la 11.4.0

* Informe de vectorización:



Se obtiene el mismo informe que en el ejemplo, vectorizándose ambos bucles del ejemplo. En este caso las líneas donde se localizan los bucles no coinciden con las del ejemplo ya que se utiliza una versión de simple2.c donde ya se calculan los tiempos de ejecución.

* Informe de no vectorización:



Tal y como se explica en el ejemplo de la práctica, no se obtiene informe alguno ya que no se vectoriza ningún bucle.

* Comparación ASM de vectorizado y no vectorizado:

Siendo el primer fichero simple2\_o3.s y el segundo simple2\_o3\_native.s percibimos las siguientes diferencias:

Interfaz de usuario gráfica, Texto

Descripción generada automáticamente

Aquí destacamos instrucciones como movdqa, las cual mueve datos de 128 bits (cuatro valores de 32 bits o dos valores de 64 bits) de registros XMM a registros XMM o de registros XMM a memoria. Comparándola con movl, ésta solo mueve un valor de 32 bits entre registros (normalmente registros de propósito general, aunque también puede usar registros XMM) o entre registros y memoria.

En general las diferencias que se encuentran entre ambos códigos es el uso de instrucciones que trabajan con vectores de datos en el código con vectorización (instrucciones SIMD) y de registros que se usan para ello, como los XMM.

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza media

En este caso la instrucción movapd se utiliza para mover datos de 128 bits de precisión doble entre registros XMM o entre un registro XMM y la memoria. En cambio movsd realiza la misma tarea pero con un único dato.

Texto

Descripción generada automáticamente

Este caso es parecido al anterior, pero usa además las instrucciones mulpd y addpd que operan con dos pares datos de doble precisión simultáneamente a diferencia de mulsd y addsd, que operan con un único par de valores de doble precisión.

1.2- Comparación de rendimientos:

-O3 con vectorización:



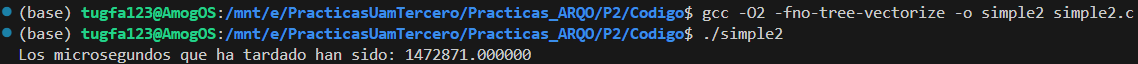
-O3 sin vectorización:



-O2 con vectorización:



-O2 sin vectorización:



-O1 con vectorización:



-O1 sin vectorización:



|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | -O1 | -O2 | -O3 |
| Tiempo con vectorización (microsegundos) | 1511397 | 1472628 | 1472414 |
| Tiempo sin vectorización (microsegundos) | 1521964 | 1472871 | 1473906 |

Para calcular la aceleración se utiliza la fórmula:

Aceleración(A) = Toriginal / Toptimizado

Como Toriginal se tomará el tiempo de la ejecución mas lenta, en este caso -O1 sin vectorizar, obteniéndose los siguientes resultados:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | Sin vectorización | Con vectorización |
| Aceleración -O1 | 1521964/1521964= 1 | 1521964/1511397 = 1,007 |
| Aceleración -O2 | 1521964/1472871 = 1,0333 | 1521964/1472628 = 1,0335 |
| Aceleración -O3 | 1521964/1473906 = 1,0326 | 1521964/ 1472414 = 1,337 |

Como se puede observar en la tabla de resultados, el tiempo de ejecución ha ido en aumento desde -O1 sin vectorización hasta -O3 con vectorización. Como es un programa con un tiempo de ejecución muy corto las diferencias de tiempo son pequeñas y el resultado también depende de que tan ocupado este el procesador en el momento de ejecución, pudiendo darse que el código con vectorización tenga un tiempo de ejecución mayor que el código sin vectorizar.

1.3- Opciones posibles para el flag -march:

Imagen que contiene Calendario

Descripción generada automáticamente

Para el análisis de las diferencias entre arquitecturas para SSE se utiliza -march=athlon64sse3, para AVX se utiliza -march= corei7-avx y para AVX512 se utiliza -march= skylake-avx512

En lo referente a registros se comprueba que el ensamblador correspondiente a SSE utiliza solo registros XMM para la vectorización y tanto AVX como AVX512 usan registros XMM e YMM. Se observa que en el ensamblador de AVX512 no se usan registros ZMM, esto puede deberse a que como es un programa tan simple no sea necesario usar registros de 512 bits.

En lo referente a instrucciones se comparan los ficheros mediante el comando diff y se observa que se usan instrucciones similares, pero en AVX512 usa mas frecuentemente registros YMM que en AVX. También se encuentra que en AVX512 se usa la instrucción vextractf64x2 que se utiliza para extraer un vector de doble precisión de un registro de 256 o 512 bits y en AVX se utiliza la instrucción vextractf128 que extrae parte de un registro YMM, de 256 bits y lo copia en un registro XMM, de 128 bits

Por otra parte, comparando el ensamblado de SSE con AVX se observa que este último contiene instrucciones adicionales que no están en el ensamblado de SSE, como vmovdqa, que se usa para mover datos de 128 bits entre registros XMM y memoria.

Por último, se aprecia que en el ensamblado se usa la instrucción xorpd, que es parte del juego de instrucciones SSE y en el ensamblado se usa la instrucción vxorpd, que es parte del juego de instrucciones AVX

# Ejercicio 2

Se crea el fichero simple2\_intrinsics.c y se comprueba que el valor de la variable c no es alterado por la vectorización es el mismoCaptura de pantalla de computadora

Descripción generada automáticamente

2.1- Vectorización del primer bucle:

Se vectoriza el primer bucle mediante el siguiente código:

Interfaz de usuario gráfica, Texto

Descripción generada automáticamente

Texto

Descripción generada automáticamente

Explicación: Se crean tres nuevos vectores, uno para el array a, otro para el array b y por último un array que hará de sumador. En cada iteración del bucle a cada vector de cada array se le sumará el vector index y se guardará en el array, es decir, comenzara el vector vib en {-4.0, -3.0, -2.0, -1.0}, se le suma el vector index {4.0, 4.0, 4.0, 4.0}, quedando {0.0, 1.0, 2.0, 3.0} y guardándose cada dato en b[0], b[1], b[2], b[3] respectivamente. Con el array “a” el funcionamiento es el mismo solo que el valor de los datos éste empiezan desplazados en una unidad.

2.2- Tiempos de ejecución y gráfica de comparación:



2.3- Gráfica de vectorización:

# Ejercicio 3

\* E1.1 Considere la función \_mm256\_srlv\_epi64. Incluso si no sabe lo que significa srlv, ¿Qué se puede decir de la salida y de los argumentos de entrada de la función?

La salida es un vector de 256 bits y los argumentos de entrada será un vector de enteros con signo de 8, 16, 32, o 64 bits

\* E1.2 Considere la función \_mm\_testnzc\_ps. Incluso si no sabe lo que significa testnzc, ¿Qué se puede decir de la salida y de los argumentos de entrada de la función?

Como no aparece número después de mm, el tamaño del vector devuelto es de 128 bits y los argumentos de entrada son vectores que contienen floats

\* E1.3 En un registro SIMD de 128 bit, ¿Cuántos enteros se pueden almacenar?

Depende del tamaño del entero, si es de 32 bits entonces se podrían almacenar 4 enteros

\* E1.4 En un registro SIMD de 128 bit, ¿Cuántos números reales de precisión simple (float) se pueden almacenar?

Se pueden almacenar 4 floats

\* E1.5 En un registro SIMD de 128 bit, ¿Cuántos números reales de doble precisión (double) se pueden almacenar?

Se pueden almacenar dos doubles

En un procesador con extensiones SIMD se utilizan registros de 2048 bits.

\* E1.6 ¿Cuántos números reales de doble precisión pueden almacenar?

Se pueden almacenar 32 doubles

\* E1.7 ¿Cuántos carácteres se pueden almacenar?

Como un char ocupa 8 bits se pueden almacenar 256 chars

\* E1.8 ¿Cuántos *\*pixeles\** se pueden almacenar? ( un pixel son 3 bytes para almacenar rojo-verde y azul)

Se pueden almacenar 85 pixeles.

\* E1.9 ¿Cuantos enteros se pueden almacenar en un registro YMM?

Depende del tamaño del entero, para enteros de 32 bits se pueden almacenar 8 enteros

\* E1.10 Suponga un vector de 32 doubles, ( double vest[32]), ¿ Cuantos registros se necesitan para procesarlo utilizando instrucciones SIMD?

Para registros ZMM se necesitan 4 registros, para YMM se necesitan 8 registros y para XMM se necesitan 16 registros.

\* E2.1 ¿Coinciden siempre los resultados SIMD con el secuencial?

Si, los resultados secuenciales coinciden con los resultados SIMD

\* E2.2 ¿Coincide los denominados secuencial 1 y secuencial 2?

\* E2.3 ¿Cómo se justifican estos resultados?

\* E2.4 Si son diferentes ¿Cuál es el resultado correcto?