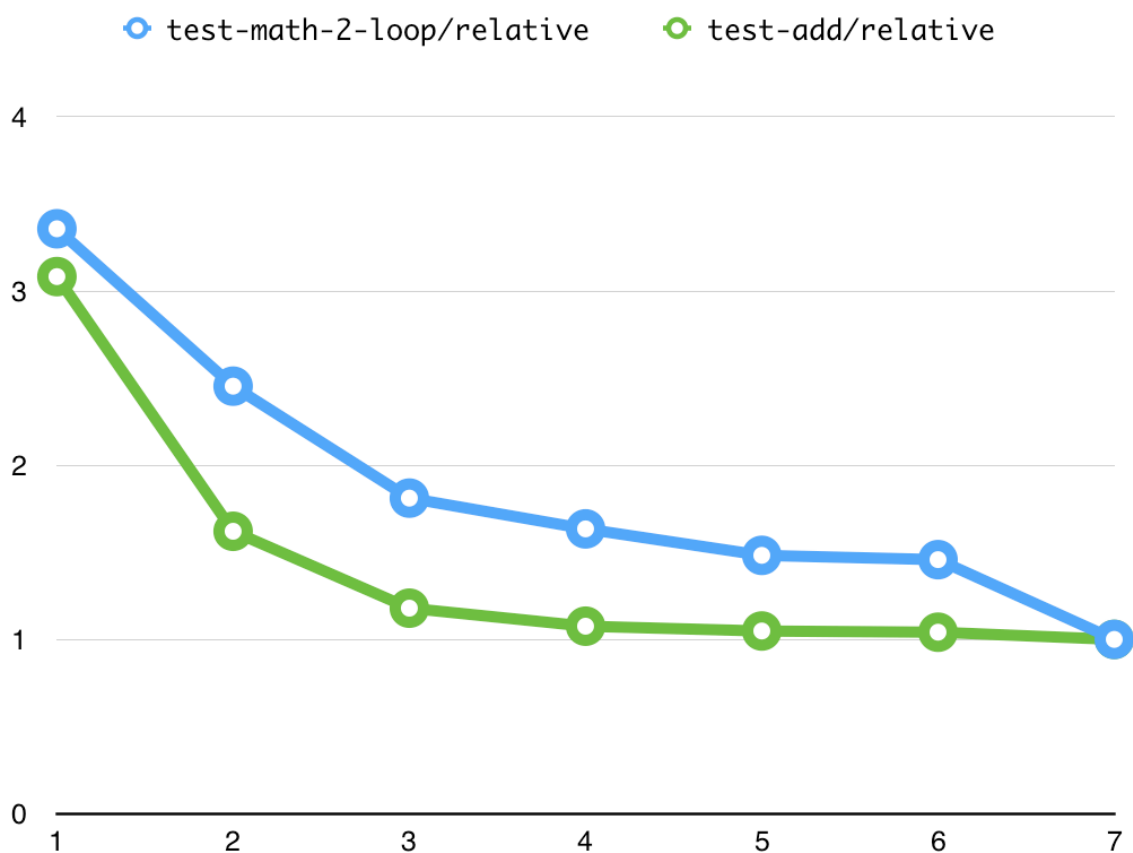


框架版本: new-sim-algorithm-with-simple-scheduler

- Fri Jul 31 16:32:17 2015 +0800

模拟器版本: cache_core_mesh_1024cores

测试程序: test-math-2-loop



如上图所示，在框架线程数从 1 增加至 7 的过程中，系统运行时间从 1635 秒逐渐降至 487 秒，加速比约为 3.36。

框架版本: new-sim-algorithm-with-simple-scheduler
- Fri Jul 31 16:32:17 2015 +0800

模拟器版本: cache_core_mesh_1024cores

测试程序: server208:SimIT/mmu_for_simu/test-math.c

采集事件: cycles

Samples: 21M of event 'cycles', Event count (approx.): 9842930815815			
58.18%	runtime	runtime	[.] worker
7.92%	runtime	[kernel.kallsyms]	[k] change_protection_range
3.22%	runtime	runtime	[.] main
2.77%	runtime	libcore.so	[.] ss_decode
2.75%	runtime	libc-2.17.so	[.] _int_malloc
2.61%	runtime	runtime	[.] move_new_msgs.constprop.12
1.86%	runtime	libc-2.17.so	[.] _int_free
1.71%	runtime	libmemory.so	[.] mem_access
1.66%	runtime	libcore.so	[.] ss_writeback
1.42%	runtime	libcache.so	[.] simict_port_msg_proc
1.08%	runtime	[kernel.kallsyms]	[k] vm_normal_page
0.99%	runtime	libcore.so	[.] ss_issue

从 perf 的结果看到：main.c 中的 worker() 函数占总体运行时间的 58.18%，

		static inline u64 task_q_get(task_q_t *q, task_t *buf[], u64 n)
		{
		u64 i;
		u64 head = q->head;
0.00	18:	mov (%r15),%rax
0.05		nop
		u64 tail = smp_load_acquire(&q->tail);
0.01	20:	mov 0x8(%r15),%rdx
		while (head == tail)
94.57		cmp %rdx,%rax
0.79	↑ je	20
		tail = smp_load_acquire(&q->tail);
		for (i = 0; i < n && head != tail; i++) {
		buf[i] = ACCESS_ONCE(q->buf[head]);
		lea 0x2(%rax),%rcx
		head = (head + 1) % BUF_SIZE;
0.03		add \$0x1,%rax
0.00		movzbl %al,%eax

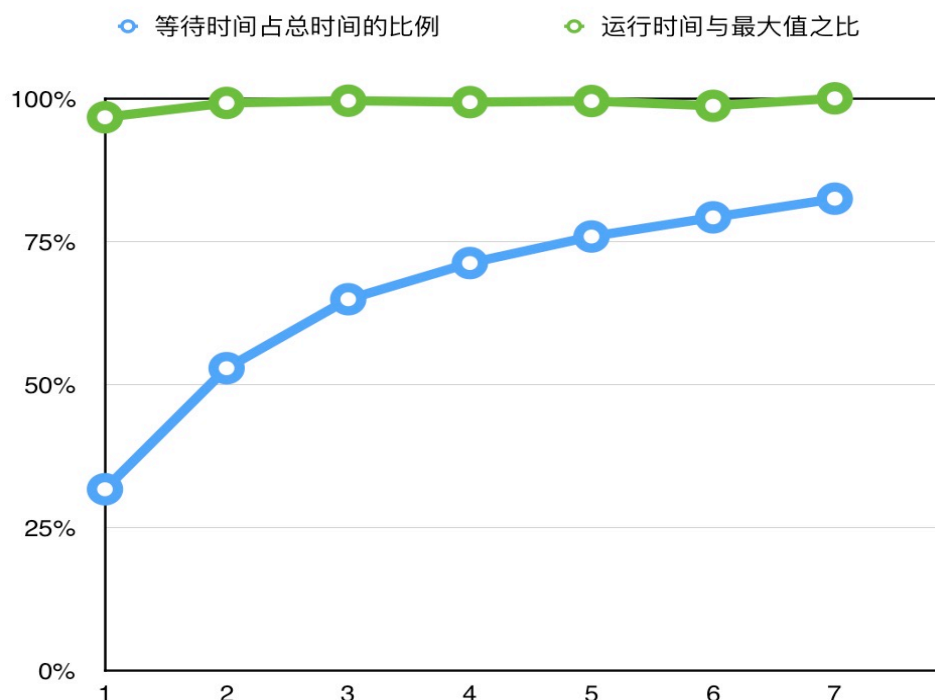
而该函数中占用时间 94.57% 的函数是 msg_q_get() 中

while (head == tail)

tail = mp_load_acquire(&q->tail);

从中可以分析出 msg_q_get() 占总体运行时间 55.02% 的比例。

而在多线程方式执行的模拟器中，这个比例更加夸张。



随着线程数从 1 增加至 7，整个系统的运行时间几乎不变，而其中等待时间占总运行时间的比例却呈近似线性的增加。

分析 `task_q_get()`，这个 `while` 循环执行的操作是从存储消息的循环队列中获取新的消息。在这一步上花费如此高比例的时间，说明模拟器没有向框架持续的提供新的消息，框架只得反复地到消息队列中询问是否提供了新消息。

在这样的情况下，现有的多个线程就已经不能在很短的时间里得到需要执行的消息，即使再增加线程数，也不能使整个系统执行的更快（没有那么多活可干）

从消息数量的角度看两种运行方式的可扩展性差异：

多线程方式中实际只是跑了一个应用程序，其事件消息非常有限，而多进程方式实际上是将同一个应用程序同时跑多次，产生的消息数量是原来的多倍。加之由于多个程序同时跑，一定程度上掩盖了消息的延迟，使得消息供给的速度也更快。

多线程方式中，如果从总的运行时间中减去因为等待消息而浪费的时间，则可以发现其实际执行的时间是具有很好的可扩展性的（从 1 线程到 7 线程有 4 倍加速）。

附：worker()函数及 task_q_get()函数的实现

```
static void* worker(void *data)
{
    worker_t *w = data;
    runtime_info_t *info = &g_runtime_info;

    task_t *doing[TASK_Q_SIZE];
    while (1) {
        u64 doing_len = task_q_get(&w->todo_q, doing, TASK_Q_SIZE);
        for (u64 i = 0; i < doing_len; i++) {
            do_callback_on_task(info, doing[i]);
            u64 nr = task_q_put(&w->done_q, &doing[i], 1);
            assert(nr == 1);
        }
    }
    return NULL;
}
```

```
static inline u64 task_q_get(task_q_t *q, task_t *buf[], u64 n)
{
    u64 i;
    u64 head = q->head;
    u64 tail = smp_load_acquire(&q->tail);
    while (head == tail)
        tail = smp_load_acquire(&q->tail);
    for (i = 0; i < n && head != tail; i++) {
        buf[i] = ACCESS_ONCE(q->buf[head]);
        head = (head + 1) % BUF_SIZE;
    }
    smp_store_release(&q->head, head);
    return i;
}
```

主线程调度worker线程，
worker就是加速线程。
主线程和每个worker线程
都有一对消息队列，用于任
务分发和结果回收。