Projet AOA sujet 10 $\ensuremath{\bigcirc}$

$$\label{eq:alexandre} \begin{split} & ALEXANDRE~Julien \\ & \texttt{julien.alexandre@isty.uvsq.fr} \end{split}$$

 $\label{eq:VIRLOGEUX} VIRLOGEUX \ Marin \\ \texttt{marin.virlogeux@isty.uvsq.fr}$

LEDOYEN Paul paul.ledoyen@isty.uvsq.fr

DRISSI Mohamed Reda reda-mohamed@isty.uvsq.fr

2 avril 2018

Table des matières

I	Introducti	on		3									
	I.1 Ob	jectifs		3									
	I.2 Spe	Spécifications de la machine utilisée											
	I.3 Sys	Système											
	I.4 To	pologie du syst	tème	3									
				4									
II				5									
	II.1 Ta	ille des donnée	s	5									
				5									
	II.2	2.1 L1 : tail	le 60	5									
		II.2.1.1		6									
		Opti		6									
		Opti	misation 03	7									
				8									
		Opti	misation Ofast	9									
		II.2.1.2	Compilateur ICC [©]	0									
		Opti	misation 02 10	0									
		Opti	misation 03 1	1									
			misation O3 xHost 1	2									
		Opti	misation Ofast 1	3									
	II.2		le 170, L3 : taille 1000, RAM : taille 20000 1	3									
III	Résultats	et interprétation	ons	4									
	III.1 Co	mpilateur GC0	$\mathbb{C}^{ extstyle 0}$	4									
	III	.1.1 Optio	n 02 14	4									
		III.1.1.1	Assembleur	4									
		III.1.1.2	MAQAO	4									
	III	0.1.2 Optio	n 03 14	4									
		III.1.2.1	Assembleur	4									
		III.1.2.2	MAQAO	4									
	III	0.1.3 Optio	n O3Nat	4									
		III.1.3.1	Assembleur	4									
		III.1.3.2	MAQAO	5									
	III	0.1.4 Optio	n Ofast 1	5									
		III.1.4.1	Assembleur	5									
		III 1 4 9	MAOAO	5									

	III.1.4.3	Justification	15
	Ofas	t	15
	funro	oll-loops	15
	III.1.4.4	Optimisation funroll-loops	16
	Asser	mbleur	16
		AO	16
III.2	Compilateur ICC	J	17
		on 02	17
	III.2.1.1		17
	III.2.1.2		17
	III.2.2 Optio	on 03	17
	III.2.2.1		17
	III.2.2.2		17
	III.2.3 Optio	on O3Nat	18
	III.2.3.1	Assembleur	18
	III.2.3.2	MAQAO	18
	III.2.4 Optio	on Ofast	18
	III.2.4.1	Assembleur	18
	III.2.4.2	MAQAO	19
	III.2.5 Optio	n funroll-loops	19
	III.2.5.1		19
	III.2.5.2	MAQAO	20

I Introduction

I.1 Objectifs

L'objectif de ce projet est d'étudier un noyau de code et d'optimiser sa compilation. Nous traitons ici la phase I de ce projet qui consiste en

- mesurer la performance du noyau pour différents niveaux d'optimisations de GCC^{\odot} et d'ICC
- trouver d'autres options d'optimisations pertinentes
- expliquer les différences de performances entre versions d'optimisation avec MAQAO ou likwid
- justifier l'implémentation du driver

I.2 Spécifications de la machine utilisée

Nous avons traité les différents cas sur la même machine pour conserver une certaine constance dans les mesures effectuées.

- CPU: intel core i7 6700K 4.0GHZ 4 physical cores, 8 logical(HyperThreading©) turbo boost off
- RAM : Corsair CMK16GX4M2B3000C15 Vengeance LPX 16GB DDR4 3000MHz C15 XMP 2.0
- Stockage : Samsung 850 PRO SSD 512GB

I.3 Système

- OS: Debian 9.4 Stretch (stable) x86_64
- Kernel: 4.9.0-6-amd64
- GCC^{\odot} : 6.3.0 20170516 (Debian 6.3.0-18+deb9u1)
- ICC : 18.0.1 20171018

I.4 Topologie du système

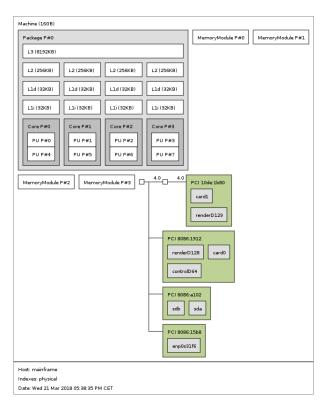


FIGURE 1 – Topologie générée par lstopo

I.5 Noyau

```
Le noyau traité est le suivant :  \begin{aligned} &\textbf{float} & \text{ baseline} (\textbf{int} & n, \textbf{double} & a[n][n]) \\ &\{ & \textbf{int} & i, j; \\ & \textbf{double} & s \! = \! 0.0; \\ & \textbf{for} (j \! = \! 0; j \! < \! n; j \! + \! +) \\ & \textbf{for} (i \! = \! 0; i \! < \! n; i \! + \! +) \\ & s + \! = a[j][i]; \\ & \textbf{return} & s; \end{aligned}
```

II Détermination des paramètres

II.1 Taille des données

Notre boucle utilise un tableau de double de taille $n \times n$ chaque case prend 8 octets.

Donc le coût total (en mémoire) de notre boucle sera de $8n^2$.

Si nous voulons utiliser L1, L2, L3 ou la ram il faut trouver l'intervalle de chacun Soit T la taille maximale (qui serait en puissance de 2 alors $T = 2^t$):

$$8n^2 \le 2^t \tag{1}$$

$$n \le 2^{\frac{t-3}{2}} \tag{2}$$

Les données des différents caches et ram sont

- L1: $32\text{Ko} = 2^{15} \text{ octets}$ - L2: $256\text{Ko} = 2^{18} \text{ octets}$ - L3: $8192\text{Ko} = 2^{23} \text{ octets}$ - RAM: $16\text{Gb} = 2^{34} \text{ octets}$

Mémoire	2^t	Taille	coût
L1	15	64	31.64Ko
L2	18	181	256Ko
L3	23	1024	8190Ko
RAM	34	46340	16Gb

Par précaution, nous n'allons pas prendre des tailles de tableau exactement identiques aux tailles maximales des caches, pour éviter tout débordement.

II.2 Nombre de warmup

Nous allons étudier pour chaque taille de tableau, et pour chaque option d'optimisations le nombre de cycles nécessaires (ordonnée) pour chaque itération de warmup (abscisse). On pourra ainsi déterminer approximativement le nombre de warmup necessaires pour atteindre le régime permanent.

II.2.1 L1: taille 60

II.2.1.1 compilateur GCC®

Optimisation 02 Nous trouvons ce résultat pour L1 :

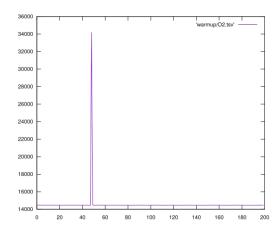


FIGURE 2 – Résultat du warmup avec option 02 du compilateur \mathbf{GCC}^{\odot}

Le pic observé correspond à une interférence, nous n'en tiendrons donc pas compte. On observe que le régime permanent est atteint très vite, on appliquera donc 20 warmups.

$\begin{tabular}{ll} \textbf{Optimisation 03} & Nous trouvons ce r\'esultat pour $L1:$ \\ \end{tabular}$

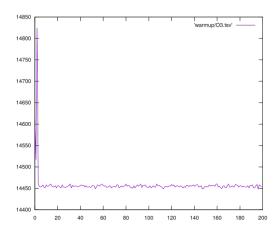


Figure 3 – Résultat du warmup avec option ${\tt OS}$ du compilateur ${\bf GCC}^{\scriptsize \odot}$

Ici on observe un régime transitoire de très faible durée, un nombre de warmups de 20 est également suffisant.

$\begin{tabular}{ll} \textbf{Optimisation O3 march=native} & Nous trouvons ce $r\'{e}sult at pour $L1:$ \\ \end{tabular}$

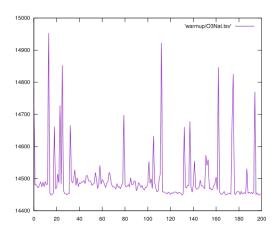


FIGURE 4 – Résultat du warmup avec option 03 march=native du compilateur $\mathbf{GCC}^{\circledcirc}$

Le résultat obtenu ici est totalement instable, on ne peut pas identifier de stabilisation, donc opérer des warmups ne semble pas avoir de grand intérêt.

${\tt Optimisation\ Ofast}\quad {\rm Nous\ trouvons\ ce\ r\'esultat\ pour\ L1:}$

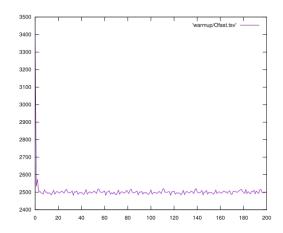


Figure 5 – Résultat du warmup avec option ${\tt Ofast}$ du compilateur ${\tt GCC}^{\scriptsize \circledcirc}$

On observe, comme pour O3, un très court régime transitoire (inférieur à 5 cycles). Un premier warmup de 20 itérations est retenu.

II.2.1.2 Compilateur ICC®

Optimisation 02 Nous trouvons ce résultat pour L1 :

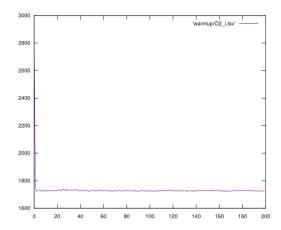


FIGURE 6 – Résultat du warmup avec option 02 du compilateur ICC Très court régime transitoire, on conserve le nombre de 20 warmups.

Optimisation 03 Nous trouvons ce résultat pour L1 :

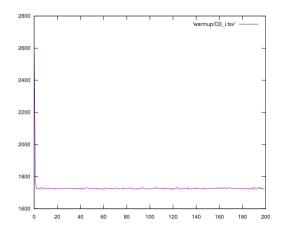


FIGURE 7 – Résultat du warmup avec option 03 du compilateur ICC Très court régime transitoire, on conserve le nombre de 20 warmups.

Optimisation 03 xHost Nous trouvons ce résultat pour L1:

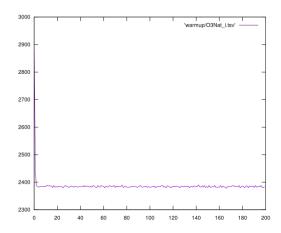


FIGURE 8 – Résultat du warmup avec option 03 xHost du compilateur ICC

Très court régime transitoire, on conserve le nombre de 20 warmups.

Optimisation Ofast Nous trouvons ce résultat pour L1 :

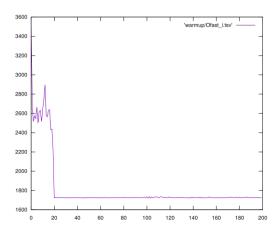


FIGURE 9 – Résultat du warmup avec option Ofast du compilateur ICC

Ici, le résultat est différent des cas prédédents : on observe que pendant les 20 premiers warmups on est en régime transitoire et qu'on se stabilise au delà. On prendra donc également 20 warmups.

Rétrospectivement, étant donné le nombre très faible de warmups nécessaires à chaque configuration d'optimisation (3 ou 20 ne change pas grand chose, on reste dans le même ordre de grandeur), et par souci de simplicité, nous avons arbitrairement fixé à 20 le nombre de warmups pour toutes les options, au regard de celle étudiée dernièrement et en nécessitant plus que les autres.

II.2.2 L2: taille 170, L3: taille 1000, RAM: taille 20000

Les résultats obtenus sont très similaires, on considèrera donc pour chaque optimisation, indépendamment de la taille des données traitées par le noyau, que 20 warmups sont nécessaires à la première méta-répétition, puis on abaissera à 3 warmups pour les méta-répétions suivantes, car la machine est "chaude".

III Résultats et interprétations

III.1 Compilateur GCC[©]

III.1.1 Option 02

III.1.1.1 Assembleur

bcb:	75 f3		jne	bc0 <baseline+0x30></baseline+0x30>
bcd:	83 c1	01	add	\$0x1,%ecx
bd0:	4c 01	c6	add	%r8,%rsi
bd3:	39 cf		cmp	%ecx,%edi
bd5:	75 d9		jne	bb0 <baseline+0x20></baseline+0x20>

III.1.1.2 MAQAO

Vectorization

Your loop is NOT VECTORIZED and could benefit from vectorization.

By vectorizing your loop, you can lower the cost of an iteration from 4.00 to Since your execution units are vector units, only a vectorized loop can use the

III.1.2 Option 03

III.1.2.1 Assembleur

bcb: 75 f3	jne	bc0 <baseline+0x30></baseline+0x30>
bcd: 83 c1 01	add	\$0x1,%ecx
bd0: 4c 01 c6	add	%r8,%rsi
bd3: 39 cf	cmp	%ecx,%edi
bd5: 75 d9	jne	bb0 <baseline+0x20></baseline+0x20>

III.1.2.2 MAQAO

Vectorization

Your loop is NOT VECTORIZED and could benefit from vectorization.

By vectorizing your loop, you can lower the cost of an iteration from 4.00 to 1.00 Since your execution units are vector units, only a vectorized loop can use their

III.1.3 Option O3Nat

III.1.3.1 Assembleur

bcb: 75 f3 jne bc0 <baseline+0x30>

bcd: 83 c1 01	add	\$0x1,%ecx
bd0: 4c 01 c6	add	%r8,%rsi
bd3: 39 cf	cmp	%ecx,%edi
bd5: 75 d9	jne	bb0 <baseline+0x20></baseline+0x20>

III.1.3.2 MAQAO

Vectorization

Your loop is NOT VECTORIZED and could benefit from vectorization.

By vectorizing your loop, you can lower the cost of an iteration from 4.00 to 1.00 Since your execution units are vector units, only a vectorized loop can use their

III.1.4 Option Ofast

III.1.4.1 Assembleur

bc9:	е9	f0	00	00	00		jmpq	cbe <baseline+0x12e></baseline+0x12e>
bce:	66	90					xchg	%ax,%ax
bd0:	89	f8					mov	%edi,%eax
bd2:	с5	fb	58	02			vaddsd	(%rdx),%xmm0,%xmm0
bd6:	83	f8	01				cmp	\$0x1,%eax
bd9:	Of	84	51	01	00	00	je	d30 <baseline+0x1a0></baseline+0x1a0>

III.1.4.2 MAQAO

Vectorization status

Your loop is fully vectorized (all SSE/AVX instructions are used in vector version

III.1.4.3 Justification

Ofast Grâce à ffast-math le compilateur ignore les normes et la sécurité, en effet ce flag (qui est pratiquement le seul rajouté par le flag Ofast à O3) active les flags fno-math-errno, -funsafe-math-optimizations, -fno-trapping-math, -ffinite-math-only, -fno-rounding-math, -fno-signaling-nans. Donc c'est pour cela qu'on arrive à vectorizer notre boucle.

funroll-loops Nous remarquons que le code assembleur est différent mais la vectorisation ne change pas, puisque la boucle est déjà complètement vectorisé par Ofast

III.1.4.4 Optimisation funroll-loops

Le résultat que nous trouvons est : $% \left(\frac{1}{2}\right) =\left(\frac{1}{2}\right) \left(\frac{1}{2}\right) \left($

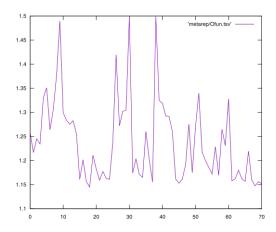


Figure 10 – Résultat des métarépétitions avec option funroll-loops du compilateur \mathbf{GCC}^{\odot}

Assembleur

1322: Of 86 14 01 00 00	jbe 143c <baseline+0x1fc></baseline+0x1fc>
1328: 4f 8d 34 f1	lea (%r9,%r14,8),%r14
132c: 45 8d 78 ff	lea -0x1(%r8),%r15d
1330: 41 b9 01 00 00 00	mov \$0x1,%r9d
1336: 49 01 f6	add %rsi,%r14
1339: 41 83 e7 07	and \$0x7,%r15d
133d: c4 c1 7d 28 0e	vmovapd (%r14),%ymm1
1342: 49 8d 46 20	lea 0x20(%r14),%rax
1346: 41 83 f8 01	cmp
134a: Of 86 d0 00 00 00	jbe 1420 <baseline+0x1e0></baseline+0x1e0>

MAQAO

Vectorization status

Your loop is fully vectorized (all SSE/AVX instructions are used in vector vers

III.2 Compilateur ICC

III.2.1 Option 02

III.2.1.1 Assembleur

```
400e39: 72 f2
                                    400e2d <baseline+0x5d>
                             jb
                             movslq %r8d,%rax
400e3b: 49 63 c0
400e3e: 4d 8d 14 d1
                                    (%r9,%rdx,8),%r10
                             lea
400e42: 48 83 c2 08
                             add
                                    $0x8,%rdx
400e46: 66 41 Of 58 1a
                             addpd (%r10),%xmm3
                             addpd 0x10(%r10),%xmm2
400e4b: 66 41 0f 58 52 10
400e51: 66 41 0f 58 4a 20
                             addpd 0x20(%r10),%xmm1
400e57: 66 41 Of 58 42 30
                             addpd 0x30(%r10),%xmm0
400e5d: 49 83 c2 40
                                    $0x40,%r10
                             add
400e61: 48 3b d0
                             cmp
                                    %rax,%rdx
400e64: 72 dc
                                    400e42 < baseline + 0x72 >
                             jb
```

III.2.1.2 MAQAO

Vectorization

Your loop is PARTIALLY VECTORIZED and could benefit from full vectorization. By fully vectorizing your loop, you can lower the cost of an iteration from $4.00\,^\circ$ Since your execution units are vector units, only a fully vectorized loop can use

III.2.2 Option 03

III.2.2.1 Assembleur

400e39: 400e3b:	. –		с0				jb movslq	400e2d <baseline+0x5d> %r8d,%rax</baseline+0x5d>
400e3e:	4d	8d	14	d1			lea	(%r9,%rdx,8),%r10
400e42:	48	83	c2	80			add	\$0x8,%rdx
400e46:	66	41	Of	58	1a		addpd	(%r10),%xmm3
400e4b:	66	41	Of	58	52	10	addpd	0x10(%r10),%xmm2
400e51:	66	41	Of	58	4a	20	addpd	0x20(%r10),%xmm1
400e57:	66	41	Of	58	42	30	addpd	0x30(%r10),%xmm0
400e5d:	49	83	c2	40			add	\$0x40,%r10
400e61:	48	3b	d0				cmp	%rax,%rdx
400e64:	72	dc					jb	400e42 < baseline + 0x72 >

III.2.2.2 MAQAO

Vectorization

Your loop is PARTIALLY VECTORIZED and could benefit from full vectorization. By fully vectorizing your loop, you can lower the cost of an iteration from $4.00\,$ since your execution units are vector units, only a fully vectorized loop can use

III.2.3 Option O3Nat

III.2.3.1 Assembleur

```
400ea1: 72 f3
                                     400e96 < baseline + 0x76 >
                              jb
400ea3: 48 63 d0
                              movslq %eax, %rdx
400ea6: c5 e5 58 1c ce
                              vaddpd (%rsi,%rcx,8),%ymm3,%ymm3
                              vaddpd 0x20(%rsi,%rcx,8),%ymm2,%ymm2
400eab: c5 ed 58 54 ce 20
400eb1: c5 f5 58 4c ce 40
                              vaddpd 0x40(%rsi,%rcx,8),%ymm1,%ymm1
400eb7: c5 fd 58 44 ce 60
                              vaddpd 0x60(%rsi,%rcx,8),%ymm0,%ymm0
                                     $0x10,%rcx
400ebd: 48 83 c1 10
                                     %rdx,%rcx
400ec1: 48 3b ca
                              cmp
                                     400ea6 <baseline+0x86>
400ec4: 72 e0
                              jb
```

III.2.3.2 MAQAO

Vectorization status

Your loop is fully vectorized (all SSE/AVX instructions are used in vector version

III.2.4 Option Ofast

III.2.4.1 Assembleur

400e39:	72	f2					jb	400e2d <baseline+0x5d></baseline+0x5d>
400e3b:	49	63	c0				movslq	%r8d,%rax
400e3e:	4d	8d	14	d1			lea	(%r9,%rdx,8),%r10
400e42:	48	83	c2	80			add	\$0x8,%rdx
400e46:	66	41	Of	58	1a		addpd	(%r10),%xmm3
400e4b:	66	41	Of	58	52	10	addpd	0x10(%r10),%xmm2
400e51:	66	41	Of	58	4a	20	addpd	0x20(%r10),%xmm1
400e57:	66	41	Of	58	42	30	addpd	0x30(%r10),%xmm0
400e5d:	49	83	c2	40			add	\$0x40,%r10
400e61:	48	3b	d0				cmp	%rax,%rdx
400e64:	72	dc					jb	400e42 <baseline+0x72></baseline+0x72>

Ofast inclus moins de vectorisation que O3 -xHost donc c'est l'option xHost qui nous permet de passer de addpd vers vaddpd.

III.2.4.2 MAQAO

Vectorization

Your loop is PARTIALLY VECTORIZED and could benefit from full vectorization. By fully vectorizing your loop, you can lower the cost of an iteration from $4.00 \, ^{\circ}$ Since your execution units are vector units, only a fully vectorized loop can use

III.2.5 Option funroll-loops

Le résultat que nous trouvons est :

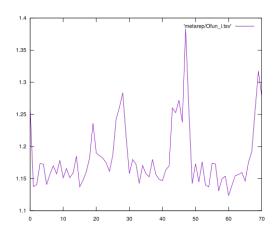


FIGURE 11 – Résultat des métarépétitions avec option funroll-loops du compilateur \mathbf{ICC}

III.2.5.1 Assembleur

400ea1:	72	f3					jb	400e96 <baseline+0x76></baseline+0x76>
400ea3:	48	63	d0				movslq	%eax,%rdx
400ea6:	с5	e5	58	1c	се		vaddpd	(%rsi,%rcx,8),%ymm3,%ymm3
400eab:	с5	ed	58	54	се	20	vaddpd	<pre>0x20(%rsi,%rcx,8),%ymm2,%ymm2</pre>
400eb1:	с5	f5	58	4c	се	40	vaddpd	<pre>0x40(%rsi,%rcx,8),%ymm1,%ymm1</pre>
400eb7:	с5	fd	58	44	се	60	vaddpd	<pre>0x60(%rsi,%rcx,8),%ymm0,%ymm0</pre>
400ebd:	48	83	c1	10			add	\$0x10,%rcx
400ec1:	48	3b	ca				cmp	%rdx,%rcx
400ec4:	72	e0					jb	400ea6 <baseline+0x86></baseline+0x86>

Nous remarquons que contrairement à Ofast l'option funroll-loops utilise vaddpd au lieu de addpd, et le résultat de MAQAO montre que notre boucle est bel et bien vectorisé

III.2.5.2 MAQAO

Vectorization status

Your loop is fully vectorized (all SSE/AVX instructions are used in vector version