

سوال اول) قطعه کد C مقابل را در نظر بگیرید و تبدیل های خواسته شده زیر جهت بهینه سازی را یکی پس از دیگری به کد اعمال کنید. هر تبدیل به کد خروجی پیش از آن اعمال شود و توضیح داده شود چگونه به بهبود کارایی کمک میکند؟

```
for (i = 0; i < N; i++) {
    D[i] = A[i+1] * 2;
}
for (i = 0; i < N; i++) {
    for (j = 0; j < N; j++) {
        if (i > 0)
            A[j] = B[i] + C[i-1];
        else
            A[j] = B[i];
    }
}
```

جواب اول)

ا. ترکیب (fusion) حلقه ها

شامل ترکیب حلقه های مجاور است که در یک محدوده تکرار می شوند و در یک حلقه واحد می شوند. این امر سربار کنترل حلقه را کاهش می دهد و موقعیت داده ها را بهبود می بخشد. در این قسمت دسترسی به آرایه A راحت تر شده است.

```
for (int i = 0; i < N; i++) {
    D[i] = A[i+1] * 2;
    for (int j = 0; j < N; j++) {
        if (i > 0)
            A[j] = B[i] + C[i-1];
        else
            A[j] = B[i];
    }
}
```

ب. باز کردن (unroll) حلقه بیرونی با ضریب $N=2$

Unrolling با اجرای چندین تکرار از بدنه حلقه در یک پاس، تعداد تکرارها را کاهش می دهد.

تعداد تکرارهای حلقه را کاهش می دهد و با استفاده بهتر از pipelines دستورالعمل، عملکرد پردازنده های مدرن را بهبود می بخشد.

```

for (i = 0; i < N; i += 2) {
    D[i] = A[i+1] * 2;
    for (j = 0; j < N; j++) {
        if (i > 0)
            A[j] = B[i] + C[i-1];
        else
            A[j] = B[i];
    }
    if (i+1 < N) {
        D[i+1] = A[i+2] * 2;
        for (j = 0; j < N; j++) {
            if (i+1 > 0)
                A[j] = B[i+1] + C[i];
            else
                A[j] = B[i+1];
        }
    }
}

```

ت. تبدیل loop splitting/nesting

این تبدیل شامل بازسازی حلقه های تو در تو برای بهبود وضوح یا فعال کردن بهینه سازی های دیگر است. شرایط کنترل حلقه را ساده می کند و کد را ساختارمندتر و بهینه سازی برای کامپایلرها آسان تر می کند.

```

for (i = 0; i < N; i++) {
    D[i] = A[i+1] * 2;
}
for (i = 0; i < N; i++) {
    if (i > 0) {
        for (j = 0; j < N; j++) {
            A[j] = B[i] + C[i-1];
        }
    } else {
        for (j = 0; j < N; j++) {
            A[j] = B[i];
        }
    }
}

```

ث. تبدیل blocking/tiling loop برای حلقه داخلی به صورت پارامتری با پیش فرض block size = 16

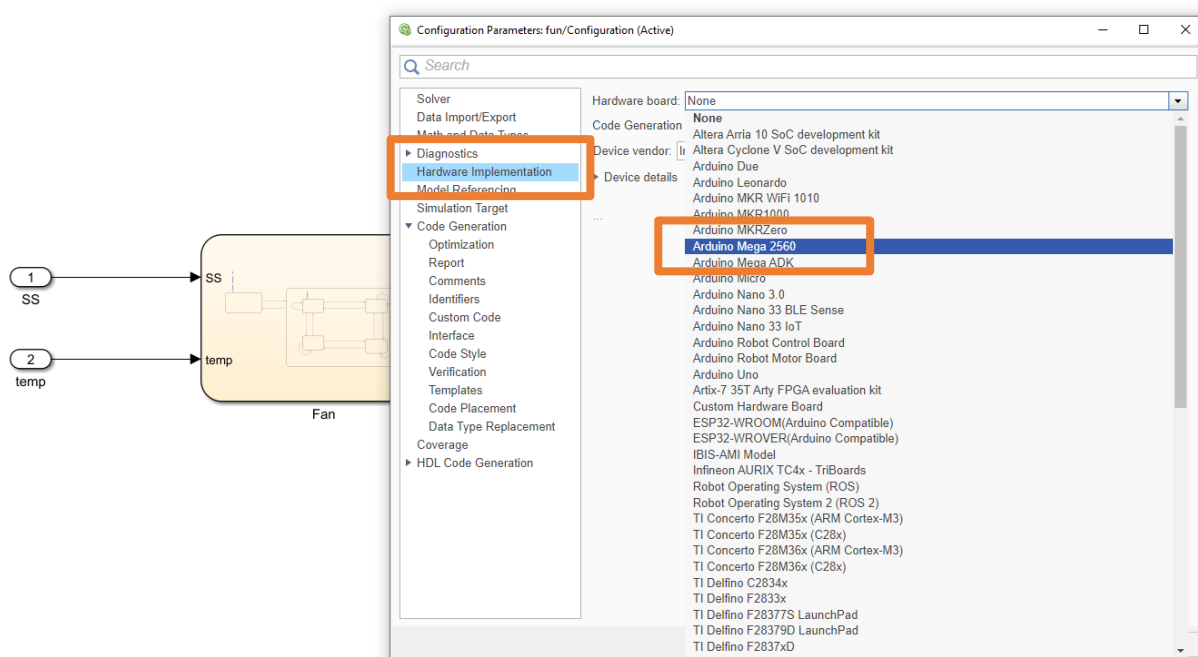
مسدود کردن تکرارهای حلقه را به تکه های کوچکتر (کاشی) تقسیم می کند تا موقعیت داده ها را بهبود بخشد. عملکرد cache را با کار بر روی تکه های کوچکتر داده که در حافظه نهان قرار می گیرند، افزایش می دهد و از دست رفتن حافظه پنهان را کاهش می دهد.

```

int blockSize = 16;
for (i = 0; i < N; i++) {
    D[i] = A[i+1] * 2;
    for (int jj = 0; jj < N; jj += blockSize) {
        for (j = jj; j < jj + blockSize && j < N; j++) {
            if (i > 0)
                A[j] = B[i] + C[i-1];
            else
                A[j] = B[i];
        }
    }
}

```

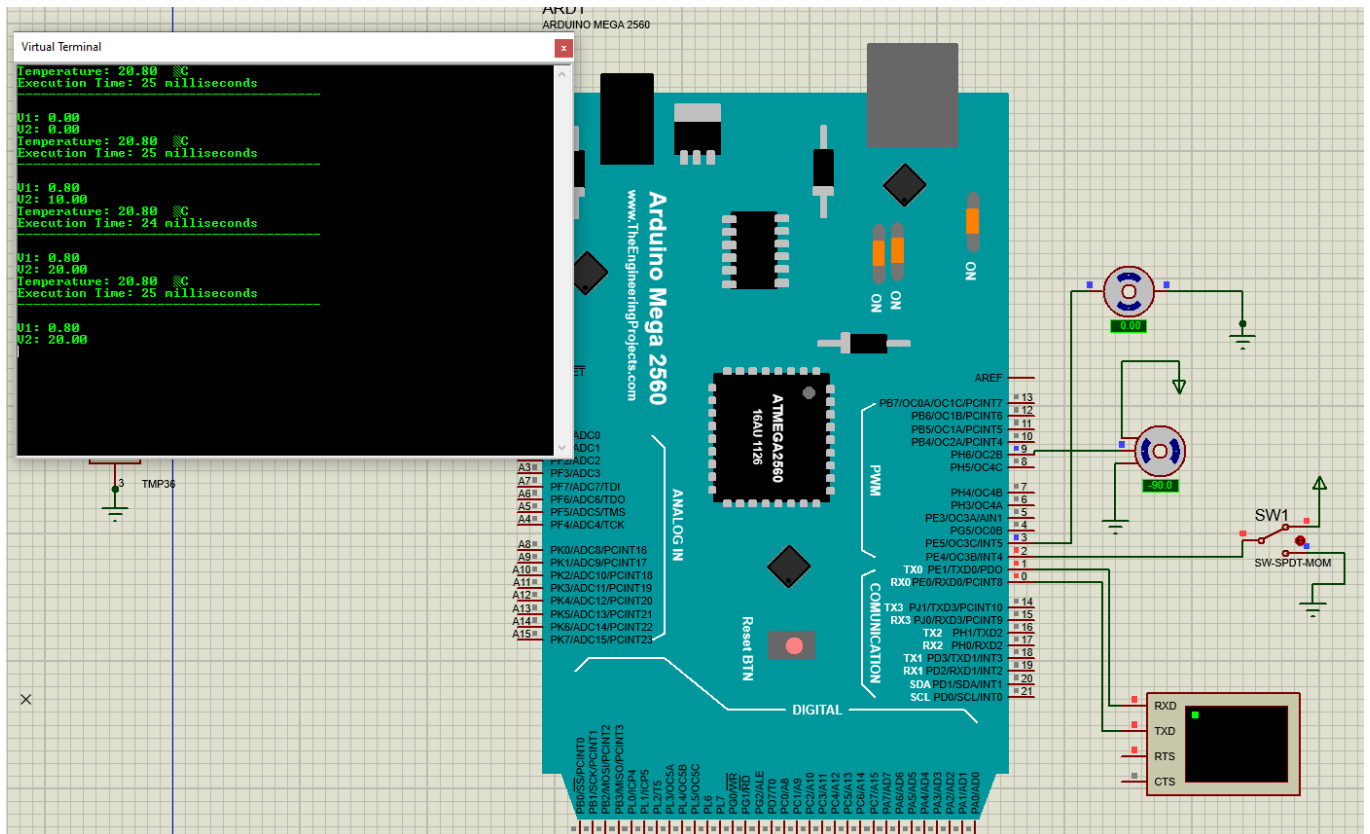
بخش الف) کد مدل را برای برد Arduino Mega 2560 در Simulink بصورت زیر تولید میکنیم.



بعد از تولید کد با استفاده از PlatformIO پروژه خود را برای سطوح مختلف بهینه سازی کامپایلر (-O0, -O1, -O2, -O3, -Os) شبه سازی می کنیم و میانگین زمان اجرا هر کدام شان را در جدول اضافه میکنیم.

تست حالت -O0

```
main.cpp  PIO Home  platformio.ini x
Ex7_Embedd > platformio.ini
10
11 [env:megaatmega2560]
12 platform = atmelavr
13 board = megaatmega2560
14 framework = arduino
15 lib_deps =
16     arduino-libraries/Servo@^1.2.2
17     featherfly/SoftwareSerial@^1.0
18 monitor_speed = 9600
19
20 build_flags = -O0
21 ; build_flags = -O1
22 ; build_flags = -O2
23 ; build_flags = -O3
24 ; build_flags = -Os
25
```



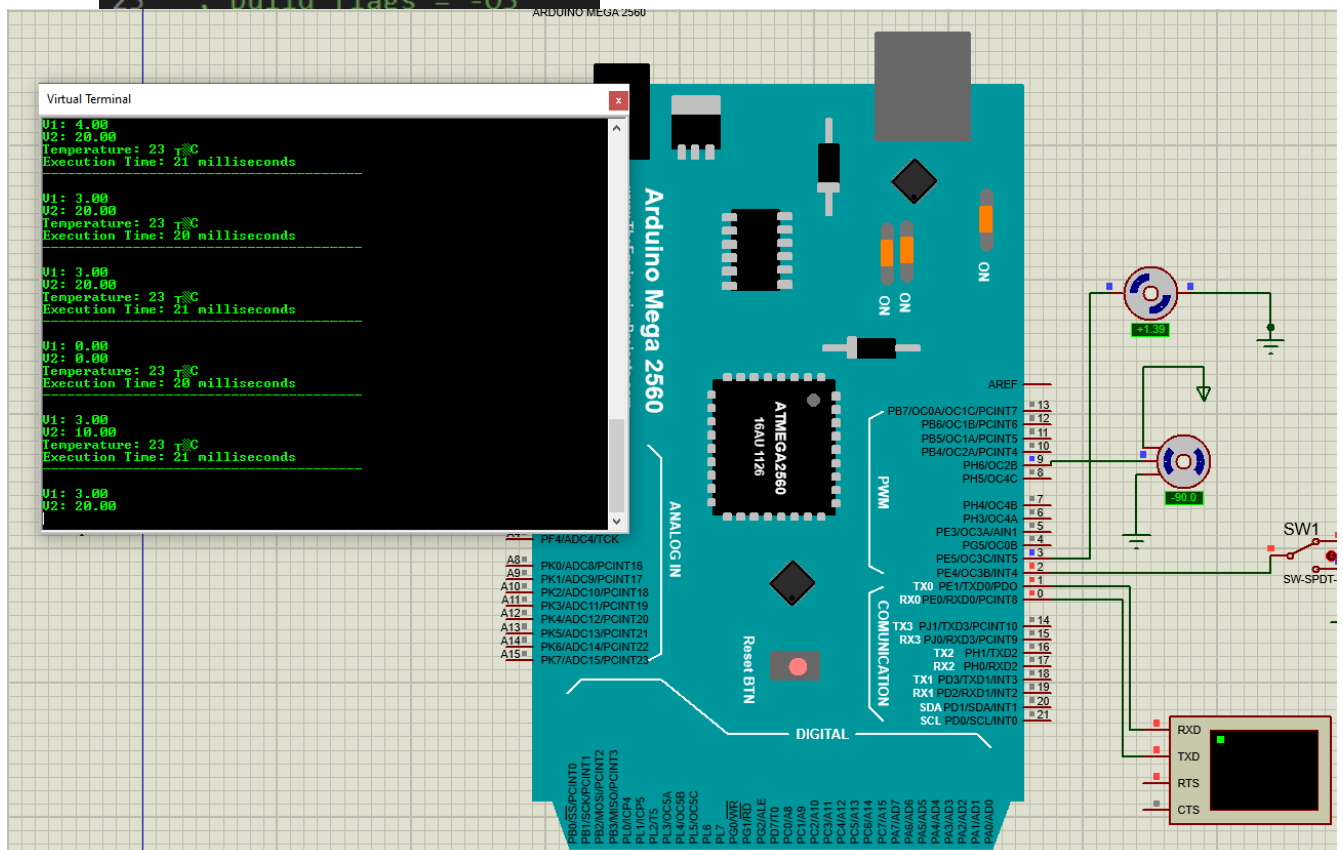
مدت زمان اجرا در حالت 00- (حالت عادی) بین 26 تا 24 میلی ثانیه است.

```

20 ; build_flags = -00
21 build_flags = -01
22 ; build_flags = -02
23 ; build_flags = -03

```

تست حالت 01-



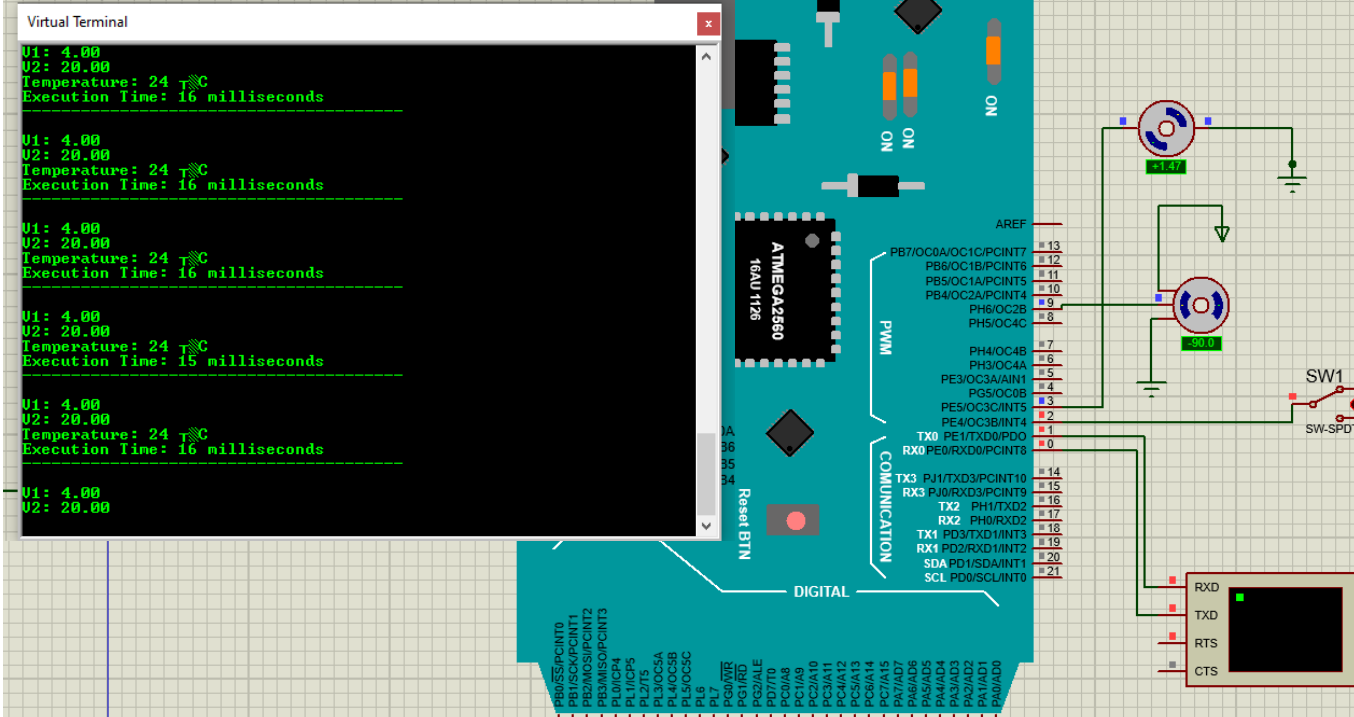
مدت زمان اجرا در حالت 01- (بهینه‌سازی اولیه) بین 21 تا 20 میلی ثانیه است.

تست حالت 0s-

مدت زمان اجرا در حالت 0s- (بهینه‌سازی برای اندازه کوچکتر)

بین 16 تا 15 میلی ثانیه است.

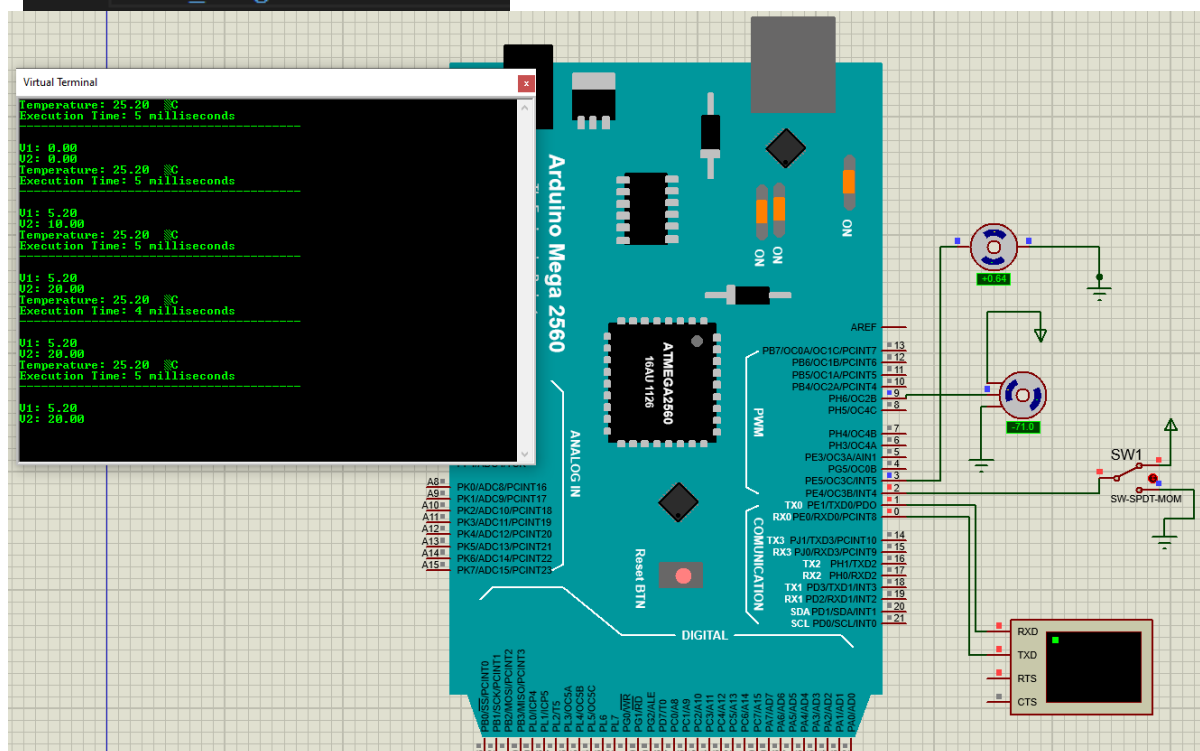
```
19
20 ; build_flags = -00
21 ; build_flags = -01
22 ; build_flags = -02
23 ; build_flags = -03
24 build_flags = -0s
```



```
20 ; build_flags = -00
21 ; build_flags = -01
22 ; build_flags = -02
23 build_flags = -03
```

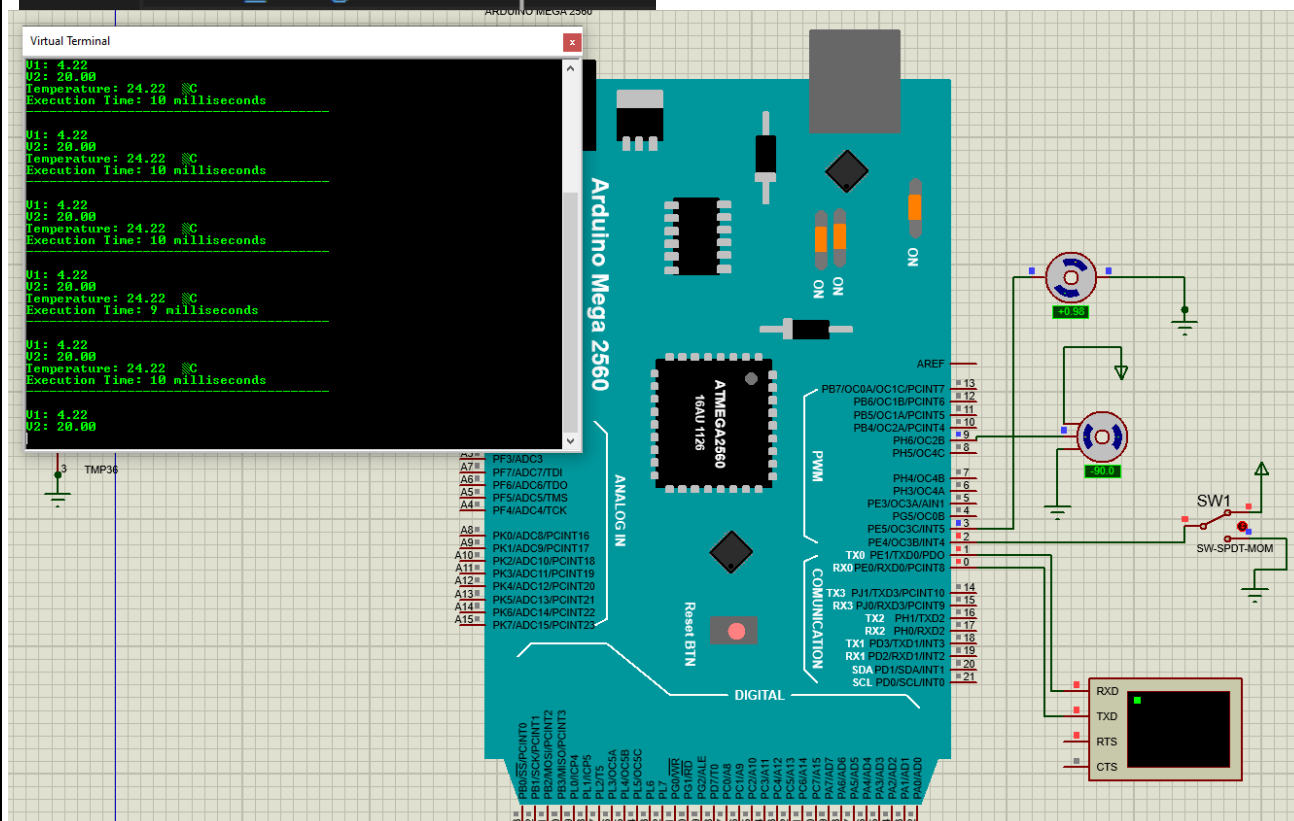
تست حالت 03- : مدت زمان اجرا در حالت 03- (بهینه‌سازی حداکثری) بین 5 تا

4 میلی ثانیه است



تست حالت 02- : مدت زمان اجرا در حالت 02- (بهینه‌سازی برای سرعت) بین 10 تا 9 میلی ثانیه است

```
20 ; build_flags = -00
21 ; build_flags = -01
22 build_flags = -02
```

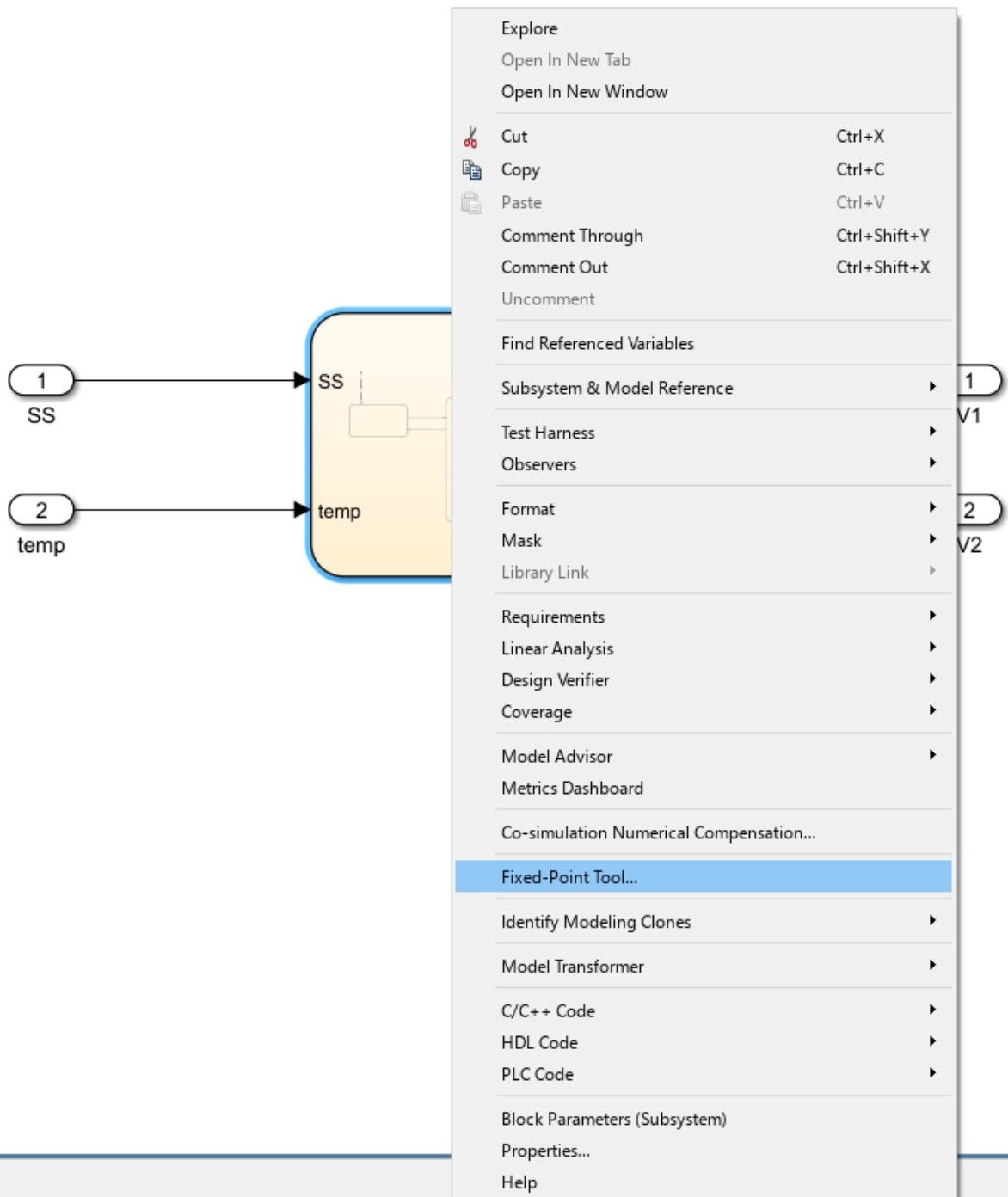


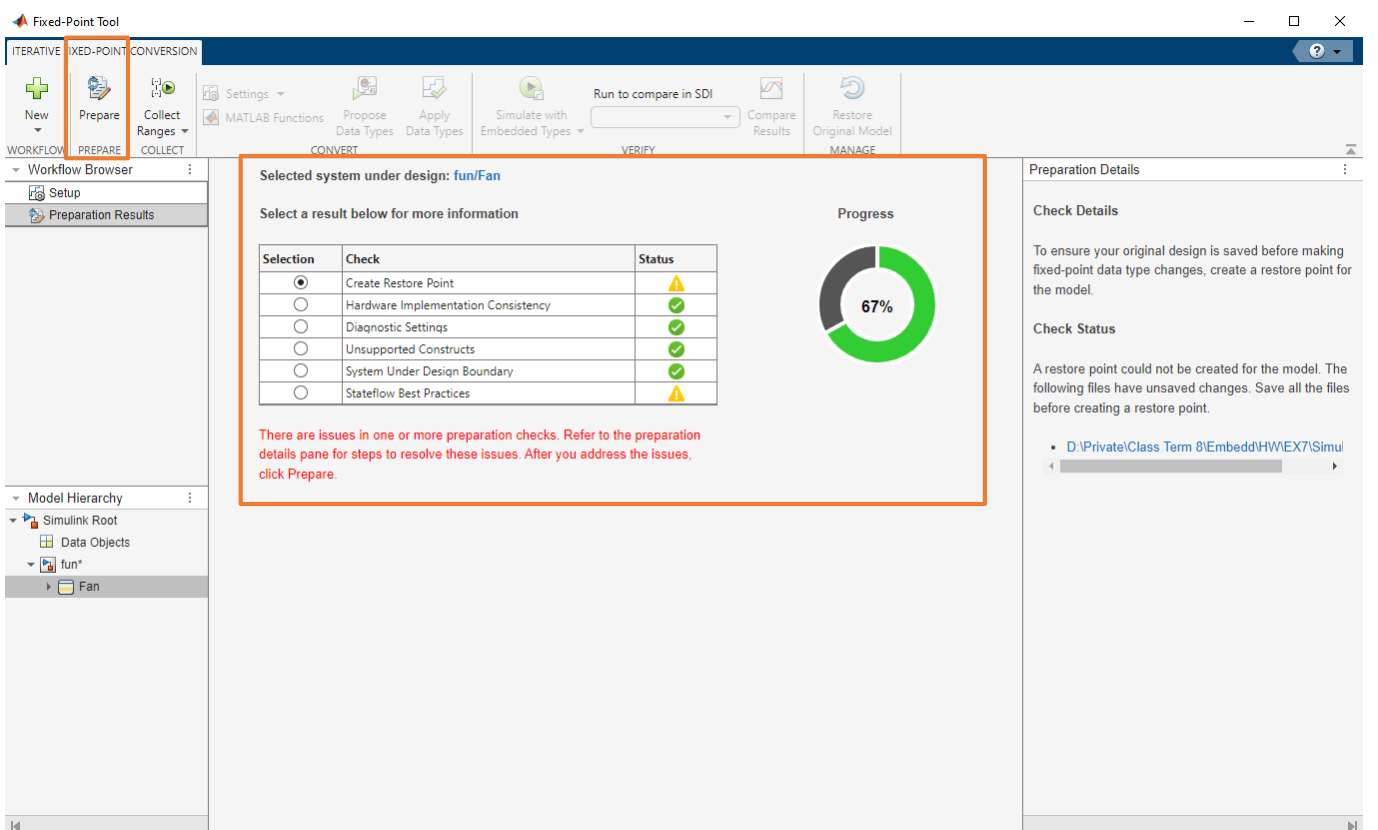
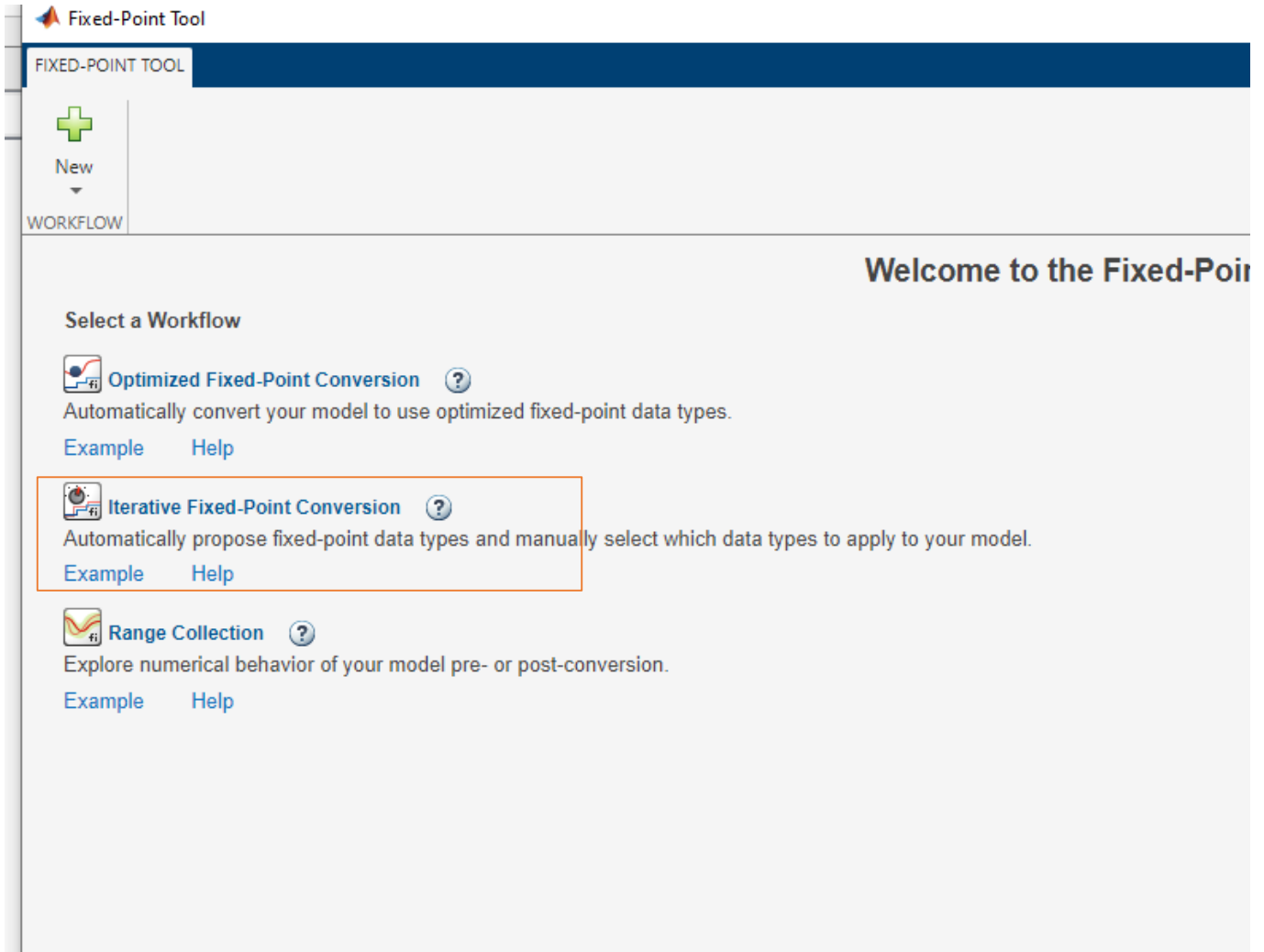
1. تحلیل عملکرد بهینه‌سازی

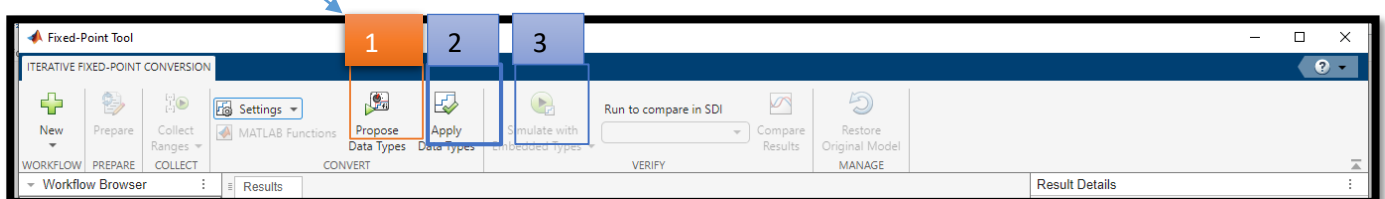
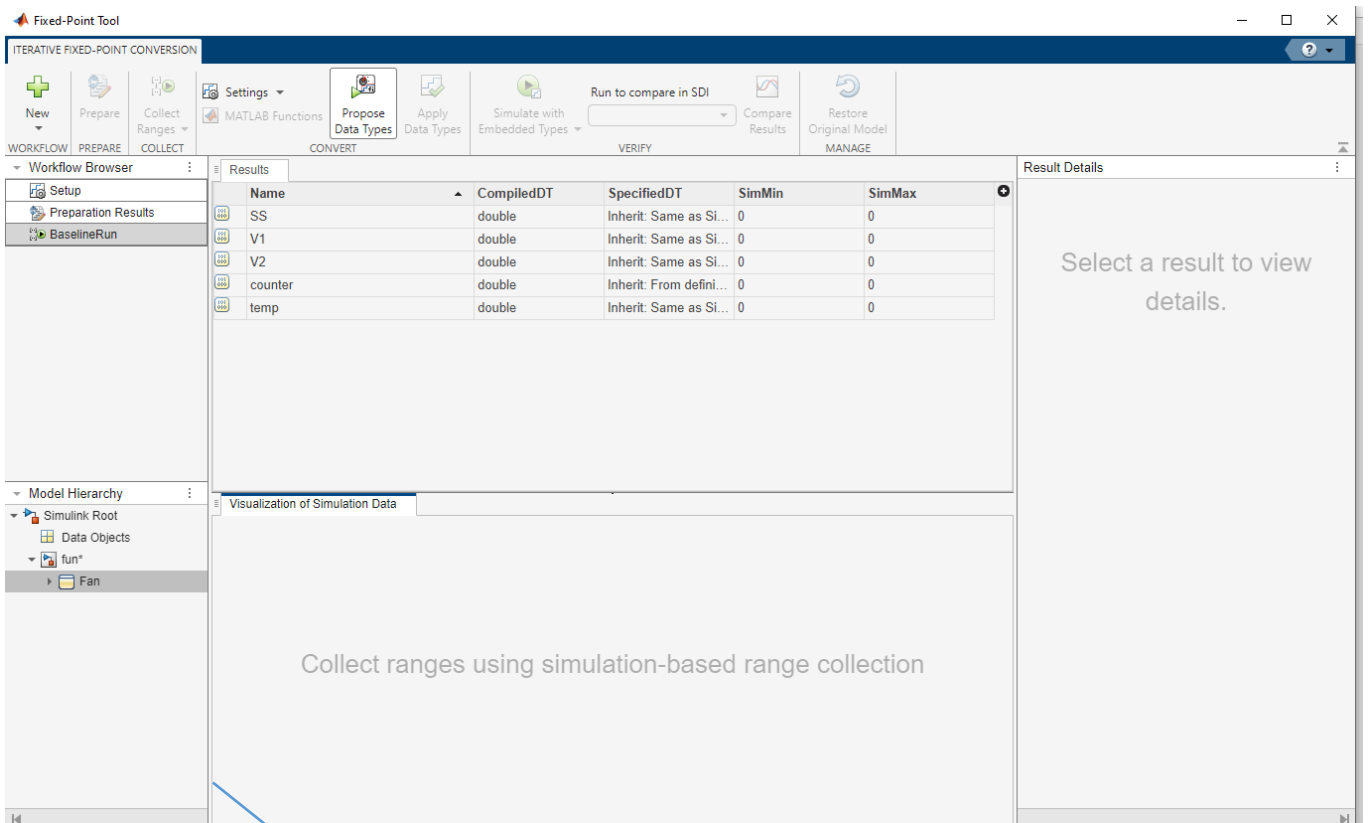
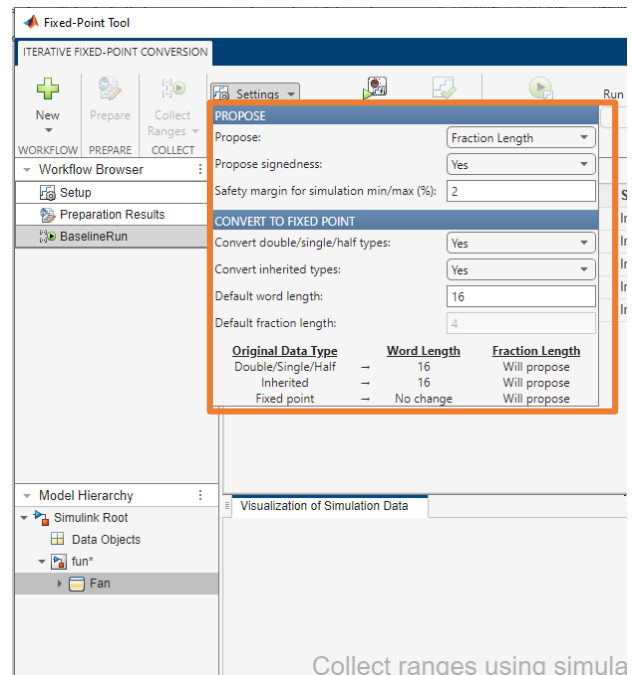
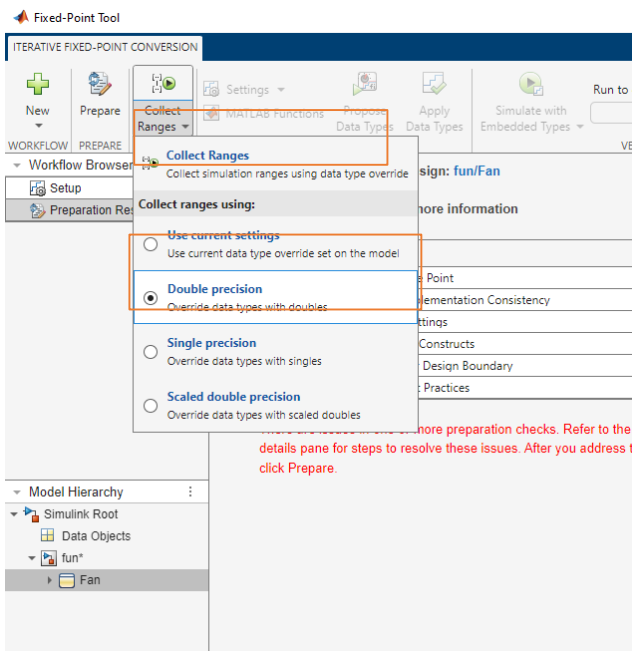
توضیحات	زمان اجرا (میلی‌ثانیه)	سطح بهینه‌سازی
بهینه برای کاهش اندازه کد، با عملکرد متوسط.	16	0s-
بدون بهینه‌سازی، بیشترین زمان اجرا.	30	00-
بهینه‌سازی ابتدایی، کاهش کمی در زمان.	25	01-
بهینه‌سازی برای سرعت، کاهش چشمگیر.	9	02-
بهینه‌سازی حداکثری برای سرعت، بهترین عملکرد.	4	03-

روند تغییرات

- بدون بهینه‌سازی: (00-)
- زمان اجرای طولانی نشان می‌دهد که کد مستقیماً بدون هرگونه بهینه‌سازی اجرا شده است.
- بهینه‌سازی ابتدایی: (01-)
- کاهش کمی در زمان اجرا، بیشتر مربوط به حذف دستورهای غیرضروری است.
- بهینه‌سازی برای سرعت: (02-)
- بهبود چشمگیر در عملکرد با کاهش زمان اجرا از 30 به 9 میلی‌ثانیه.
- بهینه‌سازی حداکثری: (03-)
- بهترین زمان اجرا (4 میلی‌ثانیه)، نشان‌دهنده کارایی بالای این سطح بهینه‌سازی برای عملیات شما است.
- بهینه‌سازی برای اندازه: (0s-)
- زمان اجرا 16 میلی‌ثانیه است که کمتر از 00- اما بیشتر از 02- است. این سطح بهینه‌سازی بیشتر برای کاهش اندازه فایل نهایی طراحی شده و نه سرعت.







مراحل بالا را بصورت مرتب اجرا میگیریم.

بخش ج) نمونه تغییرات که در کد در ایجاد شده است:

بعد از اجرا fixed-Point

```
struct DW_fun_T {
    fix16 counter;
    uint8_T is_active_c3_fun;
    uint8_T is_c3_fun;
    uint8_T is_On;
};

struct ExtU_fun_T {
    fix16 SS;
    fix16 temp;
};

struct ExtY_fun_T {
    fix16 V1;
    fix16 V2;
};
```

قبل از اجرا fixed-Point

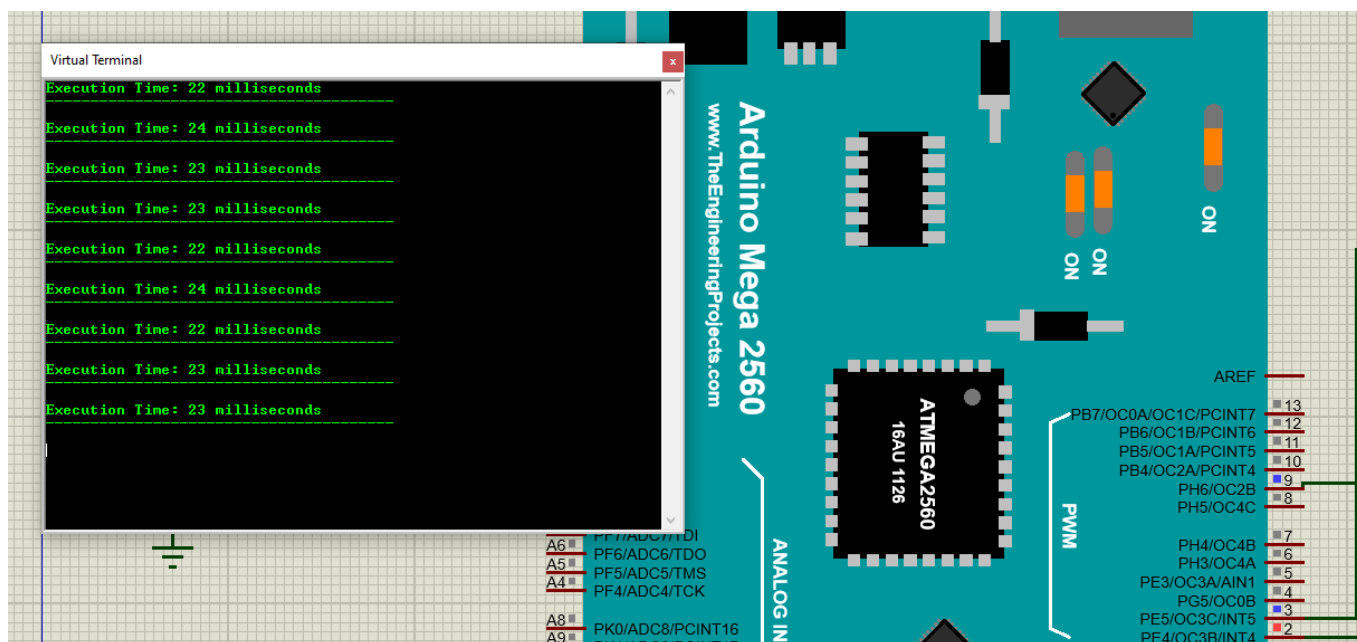
```
36 struct DW_fun_T {
37     real_T counter;
38     uint8_T is_active_c3_fun;
39     uint8_T is_c3_fun;
40     uint8_T is_On;
41 };
42
43 struct ExtU_fun_T {
44     real_T SS;
45     real_T temp;
46 };
47
48 struct ExtY_fun_T {
49     real_T V1;
50     real_T V2;
51 };
52
```

زمان اجرا تمام بهینه سازی ها را با استفاده از روش زیر ثبت می کنیم.

```
249
250 unsigned long start = millis(); // start time
251 fun_step(&fun_M, &fun_U, &fun_Y);
252 unsigned long end = millis(); // finish time
253
254 Serial.print("Execution Time: ");
255 Serial.print(end - start);
256 Serial.println(" milliseconds");
257 Serial.println("-----");
258 Serial.println();
259
```

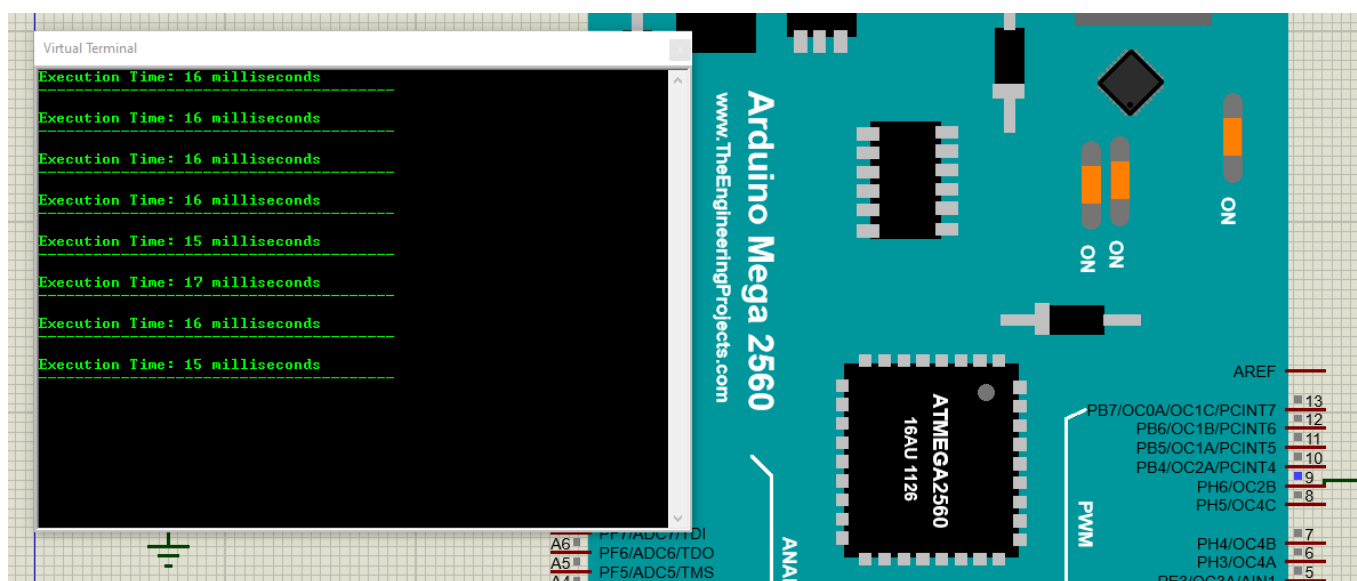
تست حالت 00-

مدت زمان اجرا در حالت 00- (حالت عادی) بین 24 تا 22 میلی ثانیه است.



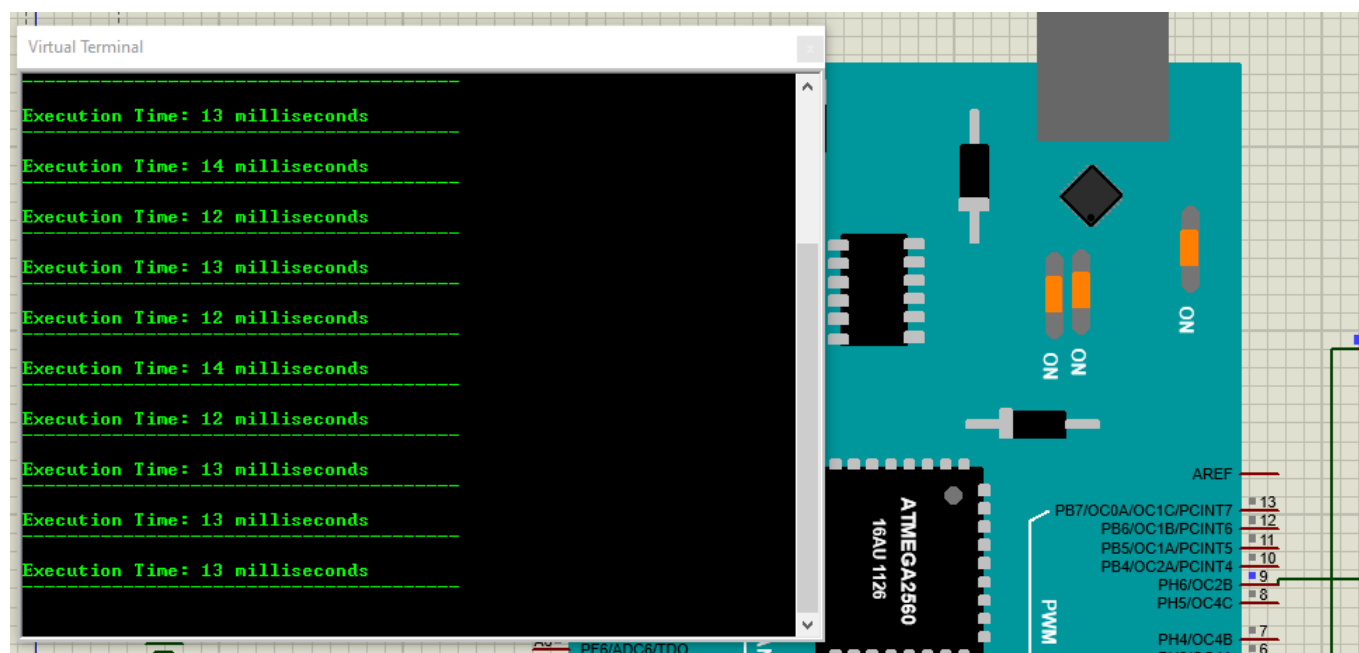
تست حالت 01-

مدت زمان اجرا در حالت 01- (بهینه‌سازی اولیه) بین 17 تا 15 میلی ثانیه است.

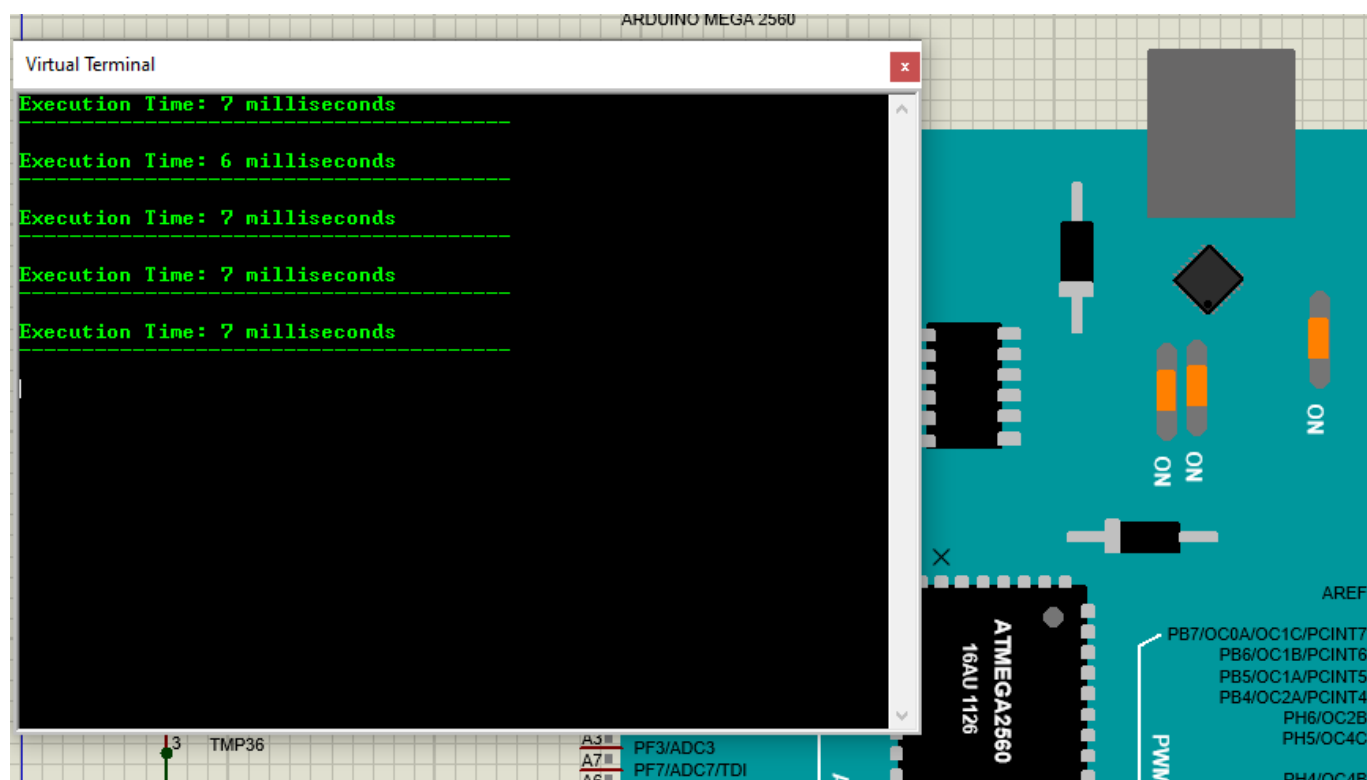


تست حالت Os-

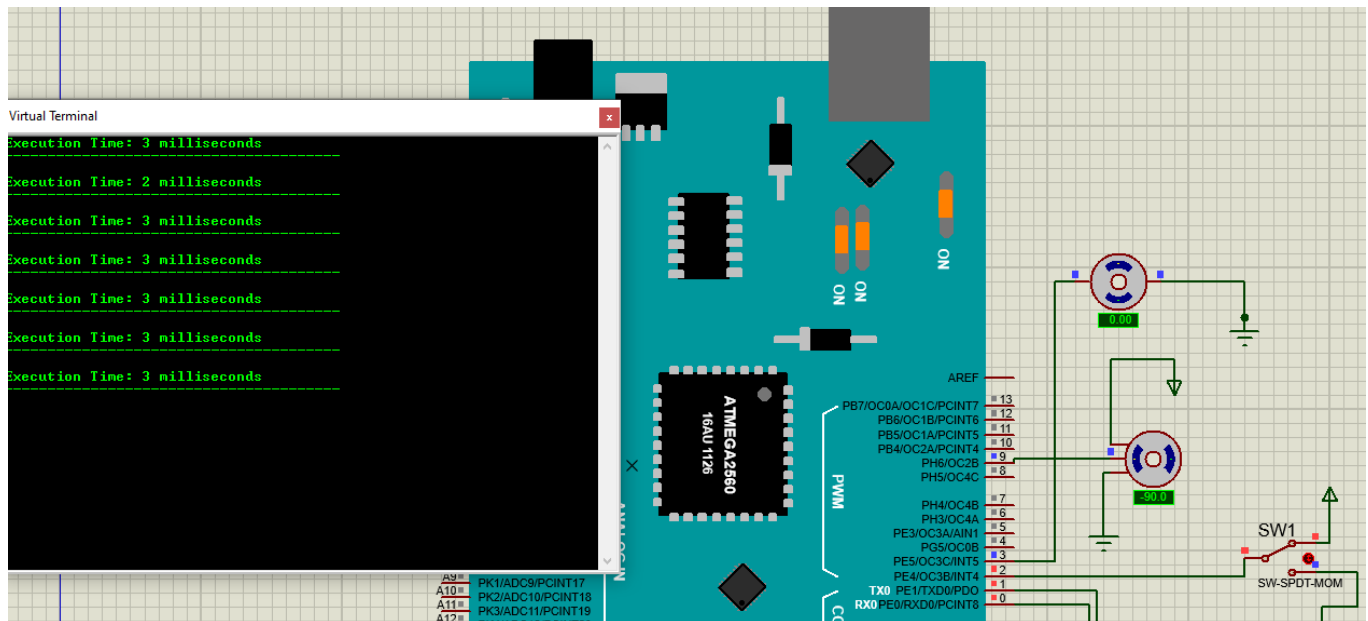
مدت زمان اجرا در حالت Os-: (بهینه‌سازی برای اندازه کوچکتر) بین 12 تا 14 میلی ثانیه است



تست حالت O2-: مدت زمان اجرا در حالت O2- (بهینه‌سازی برای سرعت) بین 6 تا 7 میلی ثانیه است



تست حالت 03- : مدت زمان اجرا در حالت 03- (بهینه‌سازی حداکثری) بین 2 تا 3 میلی ثانیه است



توضیحات	زمان اجرا بعد fixed	زمان اجرا قبل fixed	سطح بهینه سازی
بیشترین زمان اجرا، کمترین تلاش برای بهینه سازی	23	30	بدون بهینه سازی - 00
بهینه سازی‌های ساده برای کاهش جزئی زمان اجرا	17	25	بهینه سازی ابتدایی - 01
کد تولید شده حجم کمتری دارد اما ممکن است سرعت اجرای آن متوسط باشد	13	16	بهینه متوسط - OS
بهینه سازی‌های پیچیده برای افزایش قابل توجه سرعت	7	9	بهینه سازی برای سرعت - 02
بهترین عملکرد، کمترین زمان اجرا، حداکثر تلاش برای بهینه سازی	3 or 2	4	بهینه سازی حداکثری - 03 برای سرعت

تبدیل کد به **Fixed-Point** زمان اجرای برنامه را کاهش می‌دهد زیرا عملیات Fixed-Point ساده‌تر و سریع‌تر از عملیات Floating-Point است. این به دلایل زیر رخ می‌دهد:

- پیچیدگی کمتر در سخت‌افزار:**
 - عملیات Floating-Point مانند ضرب و تقسیم، به سخت‌افزار پیچیده‌تر و دستورالعمل‌های بیشتری نیاز دارد.
 - در مقابل، عملیات Fixed-Point می‌تواند با استفاده از دستورالعمل‌های ساده‌تر (جمع، تفریق، شیفت) انجام شود که در پردازنده‌های معمولی سریع‌تر اجرا می‌شوند.
- کاهش مصرف منابع پردازشی:**
 - Fixed-Point از اعداد صحیح استفاده می‌کند، که نیاز به محاسبات کمتری نسبت به Floating-Point دارد.
 - این امر باعث کاهش تعداد چرخه‌های پردازنده در هر عملیات می‌شود.
- بهینه‌سازی حافظه:**
 - اعداد Floating-Point فضای بیشتری در حافظه مصرف می‌کنند (مانند 32 یا 64 بیت برای اعداد IEEE 754)، در حالی که اعداد Fixed-Point معمولاً می‌توانند در فضای کوچکتری ذخیره شوند.
 - این منجر به کاهش تأخیر در عملیات حافظه می‌شود.
- هماهنگی بیشتر با معماری سیستم:**
 - بسیاری از میکروکنترلرها و پردازنده‌های توکار (embedded processors) برای عملیات صحیح (integer) بهینه شده‌اند.
 - استفاده از Fixed-Point به آن‌ها اجازه می‌دهد از توانایی‌های سخت‌افزاری خود بهتر استفاده کنند.

نتیجه:

پس از تبدیل کد به Fixed-Point، عملیات ساده‌تر و سریع‌تر شده و زمان اجرا کاهش یافته است، در حالی که عملکرد کلی کد بهبود یافته است. البته این تبدیل نیاز به تحلیل دقیق دارد تا دقت محاسبات حفظ شود و بهینه‌سازی قابل قبول باقی بماند.