

Отчет по лабораторной работе №3. Мандарханов Данил Михайлович. Группа 22207. Вариант float-2

Задание

Постановка задачи

1. В векторизованной программе из практического задания 2 реорганизовать вычисления таким образом, чтобы за один проход по сетке выполнялось сразу несколько итераций метода. Сделать сначала реализацию для двух итераций за проход. Если есть ускорение, сделать реализацию для трёх итераций за проход. И так далее, пока ускорение не перестанет иметь место.
2. Проанализировать производительность наиболее быстрой версии программы аналогично анализу в задании 2 (включая roofline-модель). Сравнить результаты анализа с результатами в задании 2.

Параметры программы

$$N_x = N_y = 8000, N_t = 128$$

Не оптимизированная по памяти программа (программа из lab_2)

```
1  float computeDelta(float* phi, float* phi_new) {
2      float d;
3      float stepDelta = -1.0f;
4      for (int i = 0; i < N_y; i++) {
5          for (int j = 0; j < N_x; j++) {
```

[illegible]

```

40                                     _mm_add_ps(v_rho_left, v_rho_right))),
41                                     _mm_mul_ps(_mm_set1_ps(2.0f), v_rho_center));
42     __m128 result                    = _mm_mul_ps(mainKcoef_m128,
43                                     _mm_add_ps(first_line, _mm_add_ps(second_line, third_line)));
44
45     _mm_storeu_ps(&phi_new[index], result);
46 }
47
48 for (int j = VECTORS_NUMBER_IN_LINE * VECTOR_SIZE_IN_FLOATS + 1; j < N_x - 1; j++) {
49     index = line_index + j;
50
51     phi_new[index] = mainKcoef * (firstKcoef * (phi[index - 1] + phi[index + 1]) +
52                                   secondKcoef * (phi[index - N_x] + phi[index + N_x]) +
53                                   thirdKcoef * (phi[index - N_x - 1] + phi[index - N_x + 1] + phi[index + N_x - 1] +
54                                   phi[index + N_x + 1]) +
55                                   2.0f * rho[index] +
56                                   0.25f * (rho[index - N_x] + rho[index + N_x] + rho[index - 1] + rho[index + 1]));
57 }
58
59 void runJacobyMethod (float *rho) {
60     float *phi;
61     phi = (float*)malloc(2 * N_x * N_y * sizeof(float));
62     float *phi_new = phi + N_x * N_y;
63     for (int i = 0; i < N_y * 2; i++) {
64         for (int j = 0; j < N_x; j++) {
65             phi[i*N_y + j] = 0.0f;
66         }
67     }
68
69     float stepDelta;
70     float globalDelta = 1.0;
71     int iterNumber = 0;
72

```

```

73     long long t1, t2;
74     double tDiff;
75     struct timespec curTime;
76     clock_gettime(CLOCK_BOOTTIME, &curTime);
77     t1 = curTime.tv_sec * 1000000000 + curTime.tv_nsec;
78
79     while (iterNumber < N_t) {
80         for (int i = 1; i < N_y - 1; i++) {
81             computeLine(phi_new, phi, rho, i * N_x);
82         }
83
84         stepDelta = computeDelta(phi, phi_new);
85         if ((stepDelta - globalDelta) < 0.0000001) {
86             globalDelta = stepDelta;
87             swapFloatPointers(&phi, &phi_new);
88             iterNumber++;
89         }
90         else {
91             printf("Delta is growing!\nJacoby method stopped\n");
92             break;
93         }
94     }
95
96     clock_gettime(CLOCK_BOOTTIME, &curTime);
97     t2 = curTime.tv_sec * 1000000000 + curTime.tv_nsec;
98     tDiff = (double) (t2 - t1) / 1000000000.0;
99     printf("Time = %g s\n", tDiff);
100
101     // fillFile(phi, "phi_unalign.dat");
102
103     if(iterNumber % 2 == 1) swapFloatPointers(&phi, &phi_new);
104     free(phi);
105 }

```

Оптимизированная по памяти программа (16 "итераций" за шаг)

```
1  while (iterNumber < (N_t / LINE_NUMBER)) {
2
3      for(int i = 1; i < LINE_NUMBER; i++) {
4          for(int k = 1; k <= i; k++) {
5              (k % 2 == 1) ?
6                  computeLine(phi_new, phi, rho, (i - k + 1) * N_x)
7                  :
8                  computeLine(phi, phi_new, rho, (i - k + 1) * N_x);
9          }
10     }
11
12     for (int i = LINE_NUMBER; i < N_y - 1; i++) {
13         for (int k = 1; k <= LINE_NUMBER; k++) {
14             (k % 2 == 1) ?
15                 computeLine(phi_new, phi, rho, (i - k + 1) * N_x)
16                 :
17                 computeLine(phi, phi_new, rho, (i - k + 1) * N_x);
18         }
19     }
20
21     int i = N_y - 2;
22     for (int k = LINE_NUMBER - 1; k >= 1; k--) {
23         (k % 2 == 1) ?
24             computeLine(phi, phi_new, rho, (i + k - (LINE_NUMBER - 1)) * N_x)
25             :
26             computeLine(phi_new, phi, rho, (i + k - (LINE_NUMBER - 1)) * N_x);
27     }
28
29     stepDelta = computeDelta(phi, phi_new);
```

```

30         if ((stepDelta - globalDelta) < 0.000001) {
31             globalDelta = stepDelta;
32             // swapFloatPointers(&phi, &phi_new);
33             iterNumber++;
34         }
35         else {
36             printf("Delta is growing!\nJacoby method stopped\n");
37             break;
38         }
39     }

```

Результаты

```

epsmim@comrade:~/Desktop/Mandarkhanov/Lab_3$ ./1line.out
Time = 32.1672 s
epsmim@comrade:~/Desktop/Mandarkhanov/Lab_3$ ./2line.out
Time = 25.8492 s
epsmim@comrade:~/Desktop/Mandarkhanov/Lab_3$ ./4line.out
Time = 22.8982 s
epsmim@comrade:~/Desktop/Mandarkhanov/Lab_3$ ./8line.out
Time = 20.8512 s

```

```

epsmim@comrade:~/Desktop/Mandarkhanov/Lab_3$ ./16line.out
Time = 19.986 s

```

```

epsmim@comrade:~/Desktop/Mandarkhanov/Lab_3$ ./20line.out
Time = 20.6437 s

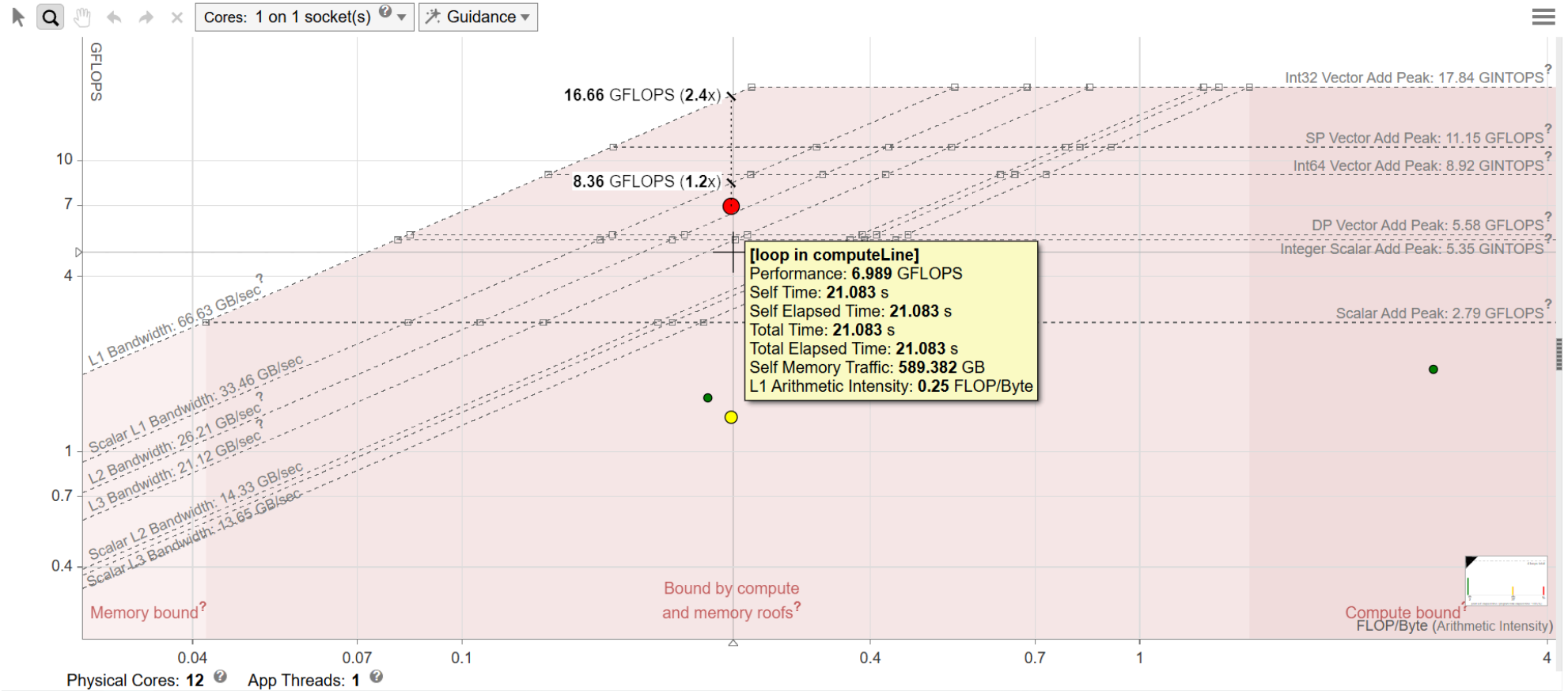
```

Как видно из запусков, начиная с 16-ти итераций за шаг скорость работы программы уменьшается мало
Далее увеличивая число итераций за шаг время работы программы увеличивается

Roofline-модель

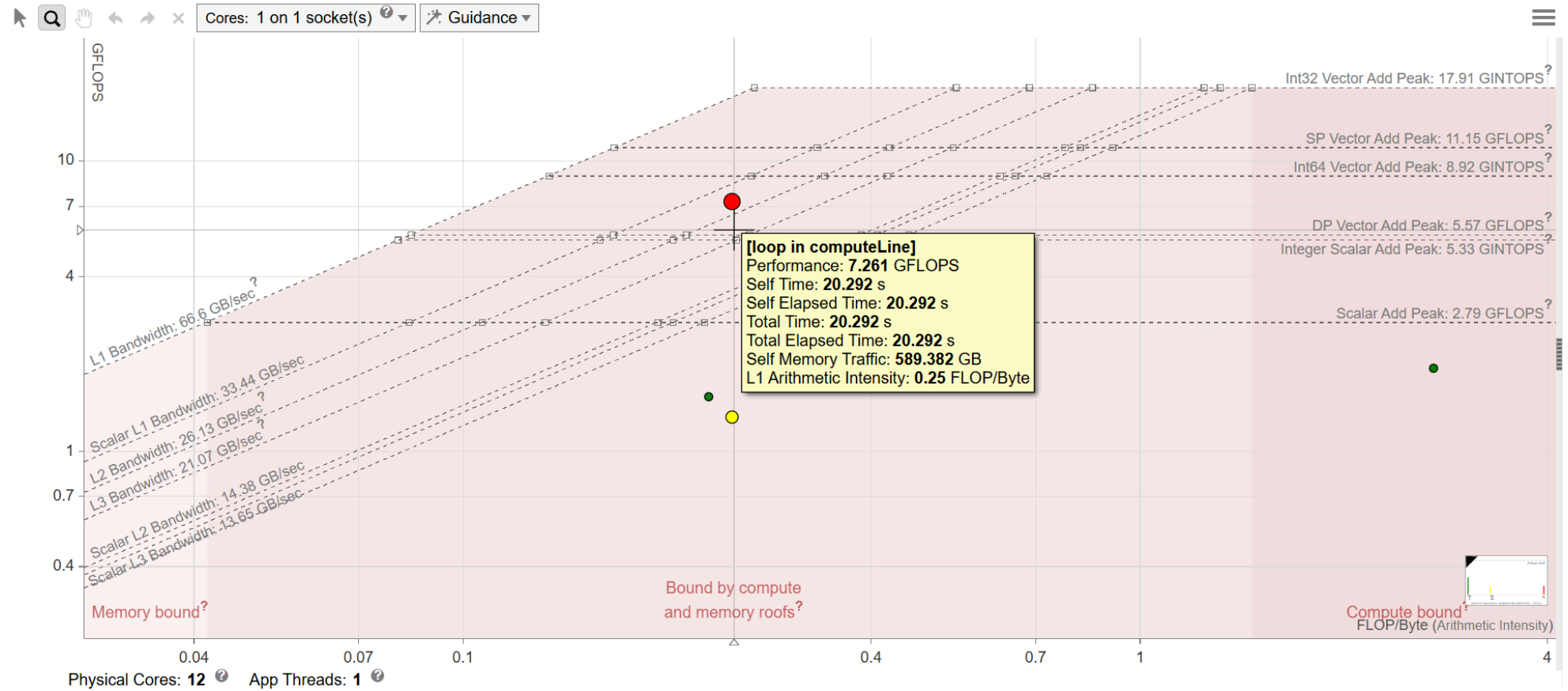
1line

Performance Metrics Summary ▾



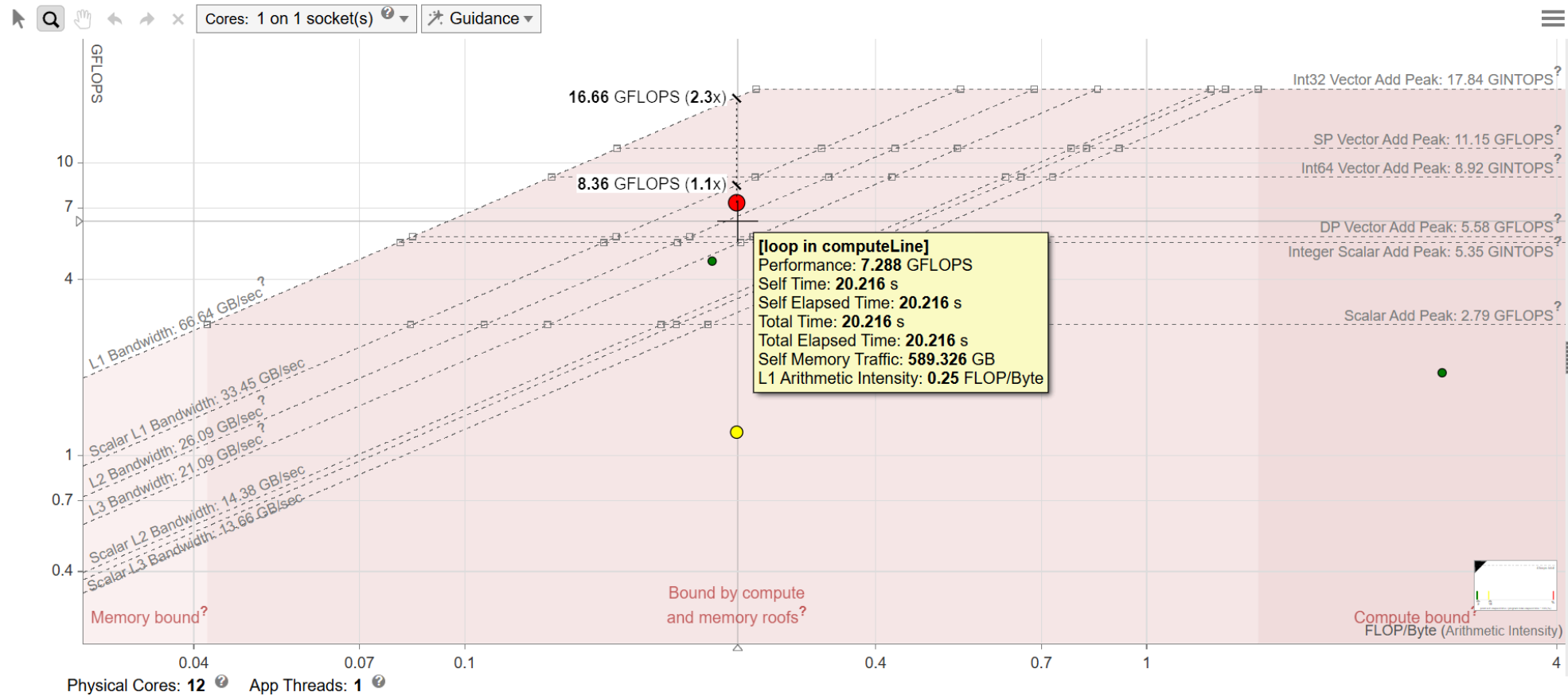
2line

Performance Metrics Summary ▾



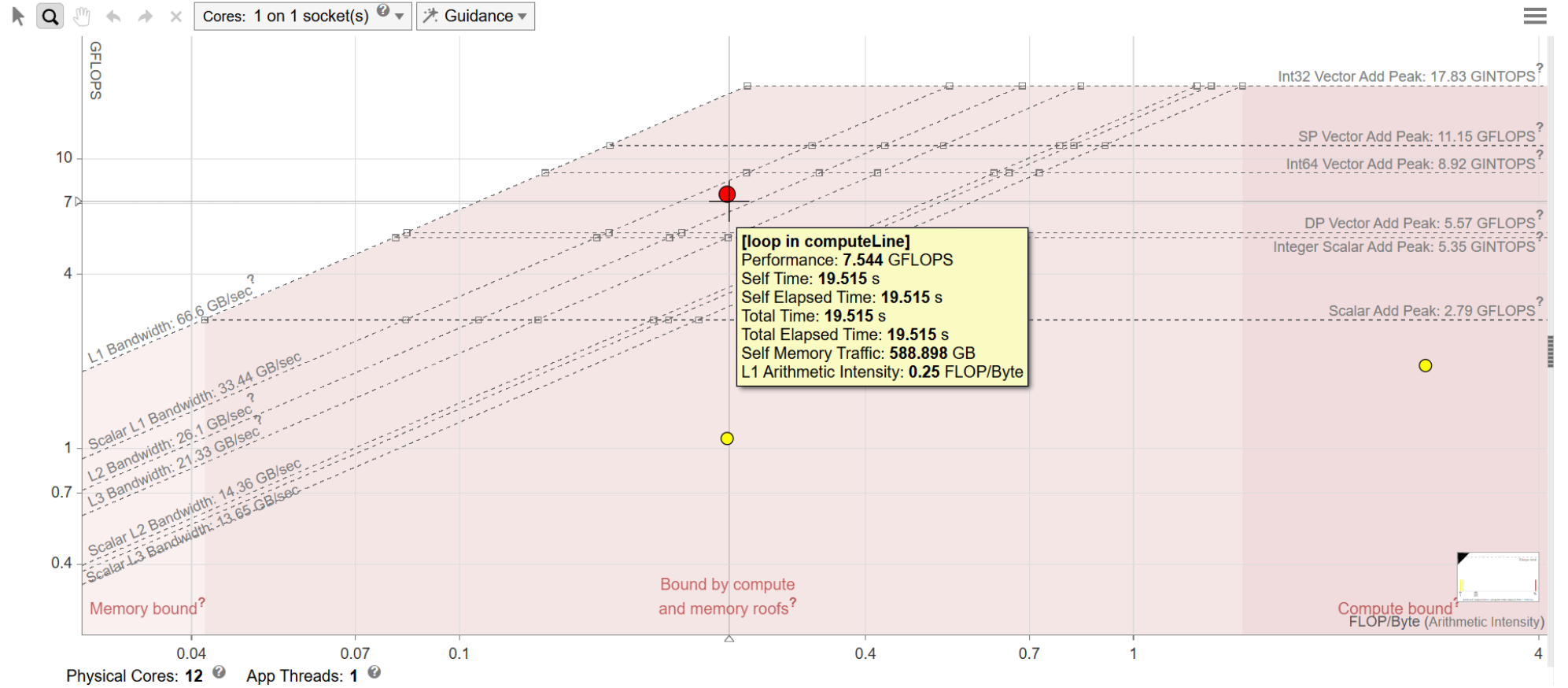
4line

Performance Metrics Summary ▾



8line

Performance Metrics Summary ▾



16line

Navigation icons: back, forward, search, and others. Cores: 1 on 1 socket(s) Guidance



В результате проведенных оптимизаций можно сделать вывод, что программа стала работать быстрее и с увеличением числа подсчета итераций за шаг все ближе приближается к Scalar L1 уровню кэша