

南开大学

计算机学院 并行程序设计实验报告

体系结构相关及性能测试

刘沿辰

年级: 2020 级

专业:计算机科学与技术

指导教师:王刚

摘要

本实验针对矩阵乘法和 n 数累加两个问题作出并行算法的优化,优化思路分别是 Cache 优化和超标量优化,并对两种算法优化前后的时间性能作出比较并分析。实验平台为 x86 个人 电脑,对于 Cache 优化算法,额外使用了 Vtune 进行了硬件占用率的监测,验证了算法对于 Cache 命中率的优化;对于超标量算法,额外进行了循环耗时的分析以精确影响时间性能的因素。最后对两种优化算法做出总结。

关键字: 并行, Cache 优化, 超标量优化

景目

(→)	问题	描述														
. §	火验平台	配置														
. 9	实验设计															
(-)	性能活	则试方式 .														
(二)	计算统	合定 1*n 向	J量与	n*n	矩	车的	内和	9.								
	1.	算法设计														
	2.	实验结果														
	3.	结果分析														
(三)	计算	n 个数的和	١													
	1.	算法设计														
	2.	实验结果														
	3.	结果分析														

一、 实验要求

(一) 问题描述

计算给定 1*n 向量与 n*n 矩阵的内积, 考虑两种算法的设计思路:

- 1. 逐列访问元素的平凡算法;
- 2. Cache 优化算法;

计算 n 个数的和, 考虑两种算法设计思路:

- 1. 逐个累加的平凡算法;
- 2. 超标量优化算法;

二、 实验平台配置

• x86 平台: 搭载 Windows11 的个人 PC

• CPU: Intel Core i7-10510U

• CPU 主频: 2.300GHz

• L1 cache: 256K

• L2 cache: 1M

• L3 cache: 8M

三、实验设计

(一) 性能测试方式

- 程序运行时间:本次性能测试引入了 Windows 平台下的 QueryPerformance() 高精度计时来更精确地记录程序运行时长。为了避免实验结果的偶然性,报告中的实验结果均为 5 次测试的平均值。
- Cache 命中与干扰: Cache 中存储了程序需要的数据称为 Cache 命中,否则不命中且进入下一层次 Cache 寻找。本机的 L3 Cache 大小为 8M,大约能存储 2*10⁶ 个 int。因此为了避免 Cache 对实验结果的影响,每次测试之前都会加载一个 1500 阶以上的无关矩阵来清空 Cache.

(二) 计算给定 1*n 向量与 n*n 矩阵的内积

1. 算法设计

平凡算法的设计比较简单,按照计算习惯,循环计算矩阵 n 次,第 i 次循环得到第 i 列的结果,代码如下:

逐列访问平凡算法

C/C++ 中二维数组按行存储,平凡算法的程序中一次需要多次访问每一列的数据,空间局部性较差。当缓存中无法一次性加载时,按列访问会导致 Cache 频繁换入换出。于是考虑将程序读取的数据更改为一整行,循环矩阵 n 次,每一次循环完成矩阵一行与向量的乘积并加入 sum结果中。

Cache 优化算法

2. 实验结果

要探究平凡算法和 Cache 优化算法的结果,我选择观察矩阵维度(n)与两算法耗时比值的关系来探究算法运行效率。实验中,在不同的 n 下两者耗时的比值变化关系不同,此处分为 n 较小(1000 以下)和 n 较大(1000 以上)来探讨,部分实验比值如下表所示。

n	耗时比值
10	1.0113
30	1.0200
50	1.0377
70	1.0478
100	1.0889
200	1.1021
300	1.2022
400	1.3320
500	1.4299
600	1.6720
700	1.8911
800	2.0201
1000	2.401

表 1: n 较小时性能测试结果

趋势变化如图1所示,可见此时比值增长趋近于线性。

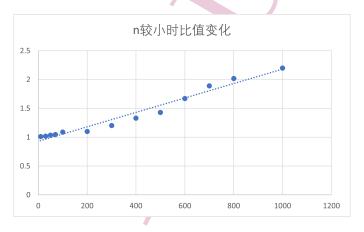


图 1: n 较小时比值变化关系

当 n 较大时(1000-10000),程序运行耗时比值如下表所示。

n	耗时比值
1000	2.4010
2000	2.4778
3000	4.9024
4000	6.6444
5000	9.0331
6000	9.2990
7000	10.0074
8000	12.0897
9000	17.3312
10000	21.7370

表 2: n 较大时性能测试结果

耗时比值如图2所示。

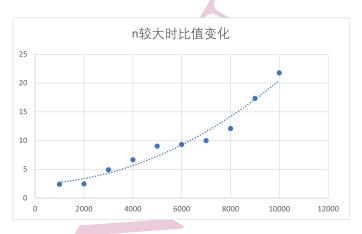


图 2: n 较大时比值变化关系

3. 结果分析

对于平凡算法和 Cache 优化算法,在矩阵规模较小(n<1000)时,由于 Cache 还能存储所有数据,时间消耗趋近于理论推测的 $y=a*n^2$,此时两者的速度差异并不大。但平凡算法在问题规模变大后,缓存的命中率开始下降,其缺页带来的时间消耗逐渐变长,程序需要频繁访存导致性能大幅下降,使得 Cache 优化算法在问题规模变大后明显优于平凡算法,且两者速度之差逐渐趋近 $y=a*n^2$ 。使用 Vtune 工具跟踪 Cache 命中率结果如下表。

n	L1 Cache	L2 Cache	L3 Cache
100	99.81%	99.89%	99.91%
500	94.19%	99.65%	99.90%
1000	90.33%	99.13%	99.90%
10000	90.98%	91.32%	99.46%

表 3: 平凡算法 Cache 命中率

平凡算法在矩阵阶数较小时 Cache 由于能存储下矩阵,命中率很高。但是随着问题规模的增大,L1 和 L2 Cache 的命中率下降至 91% 左右,L3 Cache 下降至 99.5% 左右。作为对比的 Cache 优化算法命中率如下表所示。

n	L1 Cache	L2 Cache	L3 Cache
100	99.74%	99.87%	99.96%
500	99.83%	99.87%	99.97%
1000	99.81%	99.90%	99.97%
10000	99.88%	99.93%	99.97%

表 4: Cache 优化算法 Cache 命中率

可见 Cache 优化算法的命中率始终维持在 99.7% 以上,并没有因为矩阵规模增大而出现明显的性能下滑问题,实验结果与上文的分析结果相符合。有意思的是,在采用不同优化级别对代码进行优化时,程序实际表现出的性能差距并不大,但是编译优化后的 Cache 程序在 n 较大时和平凡算法之间出现了更大的差距。

(三) 计算 n 个数的和

1. 算法设计

类似于矩阵乘法,在此给出平凡算法与超标量优化算法的代码。

逐个相加平凡算法

```
void nor_plu(int* a)
{
    int sum = 0;
    for (int i = 0; i < SIZE; i++)
    {
        sum += a[i];
    }
}</pre>
```

对于超标量优化代码,本次实验采取四路超标量进行累加,即用四个变量线性累加所有数,四路之间没有依赖关系,可以并行执行,最后对四个数求和。理论分析可知,该算法大约可以将性能提升四倍(计算机线程数量大于 4)。为了算法的正确执行,数组长度会被预先扩充为 4 的倍数,多余的值赋 0。

四路超标量优化算法

```
void ove_plu(int* a)
{
    int sum = 0, sum1 = 0, sum2 = 0, sum3 = 0, sum4 = 0;
    for (int i = 0; i < SIZE; i += 4)
    {
        sum1 += a[i];
        sum2 += a[i + 1];
        sum3 += a[i + 2];
        sum4 += a[i + 3];
}</pre>
```

```
10 }
11 sum = sum1 + sum2 + sum4;
12 }
```

2. 实验结果

本实验依然以平凡算法耗时和优化算法耗时之比作为测试指标,结果如下表。

n	耗时比值
10	1.0000
50	1.0000
100	1.0000
1000	2.0001
10000	3.4500
100000	2.9430
1000000	3.0848
10000000	2.9817
100000000	3.1166

表 5: 平凡算法与优化算法耗时之比 (4 线程)

3. 结果分析

在数组规模太小时,由于两种算法时间之差超出了测量精度范围,因此表格中耗时比例显示均为 1.0,此时的时间差别可以忽略不计。平凡算法所需循环次数为每线程 n 次,超标量优化后理论上将循环次数降低到每个线程 n/4 次,可能由于并行带来的额外时间代价以及缺页等必要时间代价的原因,实际程序运行效率在 3 倍左右。

四、总结

本实验主要就 Cache 优化以及超标量优化两种优化方式进行了测试。Cache 优化依据于程序设计的空间局部性原理,将原本的空间局部性很差的代码优化为空间局部性较优的代码,实现了运行效率的大幅提升。而超标量优化算法源于处理器的多核架构,通过分多个线程充分利用处理器的多核心优势提高程序性能,由于代码本身不是按照并行样式书写,程序实现的是更底层的并行,由于对变量 i 的依赖导致每个线程每次循环都需要等待,可以考虑直接把每个线程解耦合单独运行来优化这个算法。