|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **2º curso / 2º cuatr.**  **Grado Ing. Inform.** |  | **Arquitectura de Computadores (AC)**  **Cuaderno de prácticas.**  **Bloque Práctico 5. Optimización de código**  Estudiante (nombre y apellidos): Salvador Romero Cortés  Grupo de prácticas y profesor de prácticas: A1 Juan José Escobar Pérez  Fecha de entrega: 07/06/21  Fecha evaluación en clase: 01/06/21 |

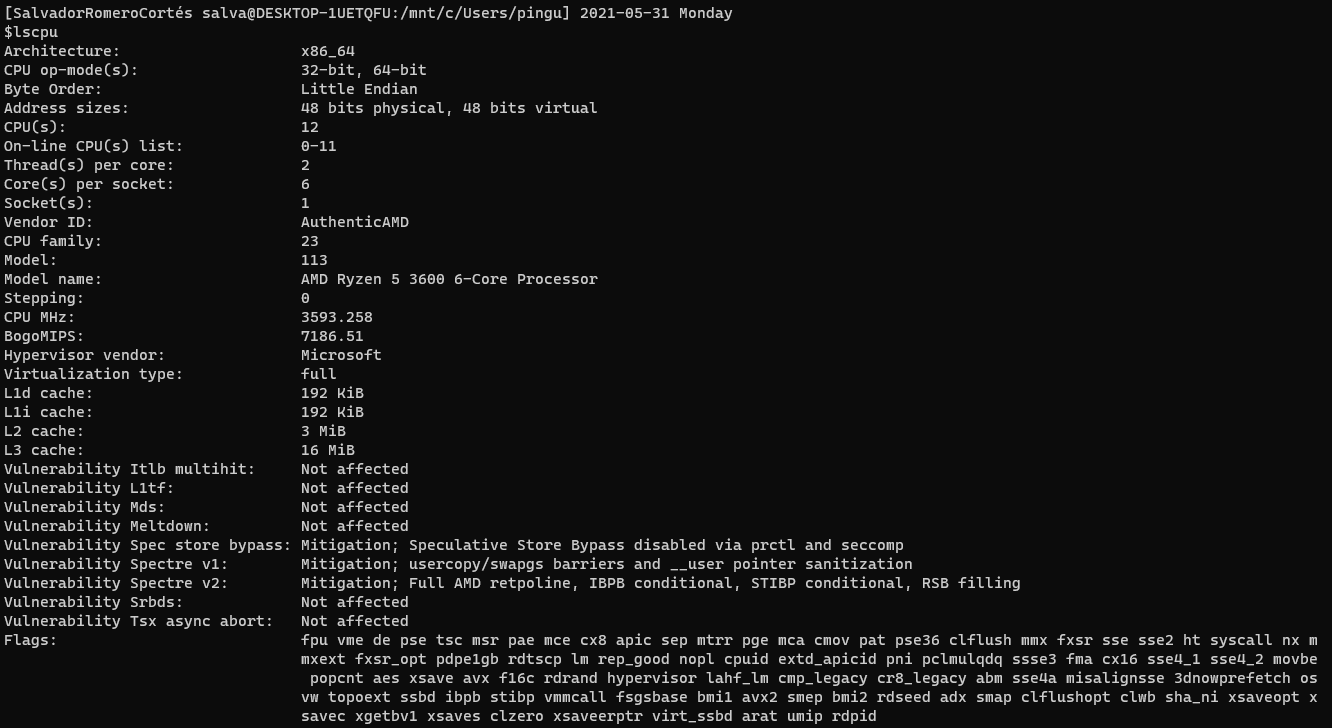
Antes de comenzar a realizar el trabajo de este cuaderno consultar el fichero con los normas de prácticas que se encuentra en SWAD

Denominación de marca del chip de procesamiento o procesador (se encuentra en /proc/cpuinfo): AuthenticAMD

Sistema operativo utilizado:Ubuntu 20.04.2 LTS on Windows 10 x86\_64

Versión de gcc utilizada: gcc version 9.3.0 (Ubuntu 9.3.0-17ubuntu1~20.04)

Volcado de pantalla que muestre lo que devuelve lscpu en la máquina en la que ha tomado las medidas:



1. **(a)** Implementar un código secuencial que calcule la multiplicación de dos matrices cuadradas. Utilizar como base el código de suma de vectores de BP0. Los datos se deben generar de forma aleatoria para un número de filas mayor que 8, como en el ejemplo de BP0, se puede usar drand48()).

**MULTIPLICACIÓN DE MATRICES:**

**CAPTURA CÓDIGO FUENTE**: pmm-secuencial.c

|  |
| --- |
|  |

**(b)** Modificar el código (solo el trozo que calcula la multiplicación) para reducir el tiempo de ejecución. Justificar los tiempos obtenidos (usando siempre -O2) a partir de la modificación realizada. Incorporar los códigos modificados en el cuaderno.

**MODIFICACIONES REALIZADAS (al menos dos modificaciones):**

**Modificación A) –explicación-:** desenrollar los bucles (4 iteraciones)

**Modificación B) –explicación-:** intercambiar las variables j y k

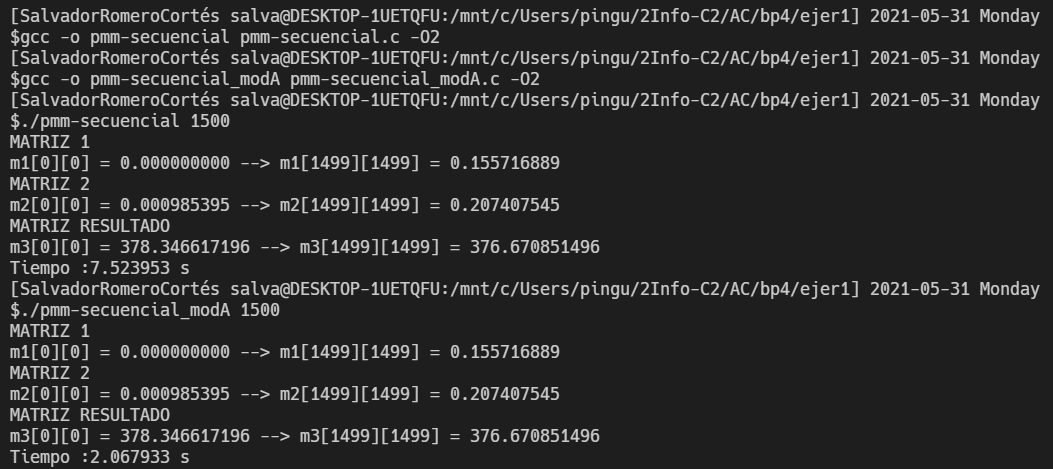
**...**

**CÓDIGOS FUENTE MODIFICACIONES**

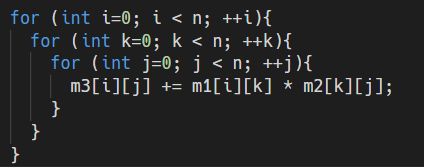
**A) Captura de** pmm-secuencial-modificado\_A.c

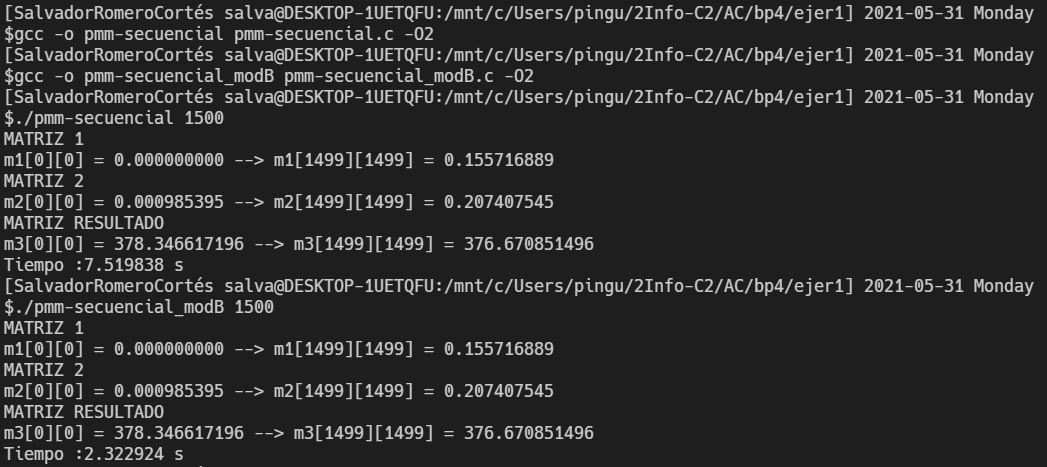
|  |
| --- |
| Código distinto: |

**Capturas de pantalla (que muestren la compilación y que el resultado es correcto):**

****

**B) ...**

****

****

**TIEMPOS:**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Modificación** | **Breve descripción de las modificaciones** | **-O2** |
| Sin modificar |  | 7.523953 |
| Modificación A) | Desenrollado de bucle con 4 iteraciones | 2.067933 |
| Modificación B) | Intercambiar las variables j y k | 2.322924 |
| ... |  |  |
|  |  |  |

**COMENTARIOS SOBRE LOS RESULTADOS Y JUSTIFICACIÓN DE LAS MEJORAS EN TIEMPO:**

Sobre la primera modificación: al desenrollar el bucle con 4 iteraciones, si usamos un tamaño que no sea múltiplo de 4 se producirá un segmentation fault o algún error de memoria similar por lo que esta optimización sólo la podemos aplicar con un tamaño que sepamos que sea múltiplo de 4. La mejora de tiempo ocurre porque se reduce el número de saltos y aumenta la oportunidad de encontrar instrucciones independientes.

Sobre la segunda modificación: intercambiamos las variables j y k para mejorar la localidad espacial y de esta manera los datos en memoria están más cerca entre los distintos accesos, haciendo más eficiente el uso de caché puesto que si la localización espacial es buena no habrá que traer más datos de memoria a caché.

1. **(a)** Usando como base el código de BP0, generar un programa para evaluar un código de la Figura 1. M y N deben ser parámetros de entrada al programa. Los datos se deben generar de forma aleatoria para valores de M y N mayores que 8, como en el ejemplo de BP0.

**CÓDIGO FIGURA 1:**

**CAPTURA CÓDIGO FUENTE**: figura1-original.c

|  |
| --- |
|  |

**Figura 1** .     Código C++ que suma dos vectores. M y N deben ser parámetros de entrada al programa, usar valores mayores que 1000 en la evaluación.

|  |
| --- |
| struct {          int a;          int b;  }  s[N];    main()  {     …     for (ii=0; ii<M;ii++) {        X1=0; X2=0;        for(i=0; i<N;i++)  X1+=2\*s[i].a+ii;        for(i=0; i<N;i++)  X2+=3\*s[i].b-ii;          if (X1<X2)  R[ii]=X1  else  R[ii]=X2;     }     …  } |

**(b)** Modificar el código C (solo el trozo a evaluar) para reducir el tiempo de ejecución. Justificar los tiempos obtenidos (usando siempre -O2) a partir de la modificación realizada. En las ejecuciones de evaluación usar valores de N y M mayores que 1000. Incorporar los códigos modificados en el cuaderno.

**MODIFICACIONES REALIZADAS (al menos dos modificaciones):**

**Modificación A) –explicación-:**

**Modificación B) –explicación-:**

**...**

**CÓDIGOS FUENTE MODIFICACIONES**

**A) Captura** figura1-modificado\_A.c

|  |
| --- |
|  |

**Capturas de pantalla (que muestren la compilación y que el resultado es correcto):**

**B) ...**

**TIEMPOS:**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Modificación** | **Breve descripción de las modificaciones** | **-O2** |
| Sin modificar |  | *De 0,25 a 10 seg. aquí* |
| Modificación A) |  |  |
| Modificación B) |  |  |
| ... |  |  |
|  |  |  |

**COMENTARIOS SOBRE LOS RESULTADOS Y JUSTIFICACIÓN DE LAS MEJORAS EN TIEMPO:**

1. El benchmark Linpack ha sido uno de los programas más ampliamente utilizados para evaluar las prestaciones de los computadores. De hecho, se utiliza como base en la lista de los 500 computadores más rápidos del mundo (el Top500 Report). El núcleo de este programa es una rutina que opera con flotantes de doble precisión denominada DAXPY (***D****ouble precision- real* ***A****lpha* ***X******P****lus* ***Y***) que multiplica un vector por una constante y los suma a otro vector (Lección 3/Tema 1):

for (i=0;i<N;i++) y[i]= a\*x[i] + y[i];

Generar los programas en ensamblador para cada una de las siguientes opciones de optimización del compilador: -O0, -Os, -O2, -O3. Explique las diferencias que se observan en el código justificando al mismo tiempo las mejoras en velocidad que acarrean. Incorporar los códigos al cuaderno de prácticas y destacar las diferencias entre ellos. Sólo se debe evaluar el tiempo del núcleo DAXPY. N deben ser parámetro de entrada al programa.

**CAPTURA CÓDIGO FUENTE**: daxpy.c

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Tiempos ejec.**  **Longitud vectores=XXXX** | **-O0** | **-Os** | **-O2** | **-O3** |
| *De 0,25 a 10 seg. aquí* |  |  |  |

**CAPTURAS DE PANTALLA** (que muestren la compilación y que el resultado es correcto)**:**

**COMENTARIOS QUE EXPLIQUEN LAS DIFERENCIAS EN ENSAMBLADOR:**

**CÓDIGO EN ENSAMBLADOR** (no es necesario introducir aquí el código como captura de pantalla, ajustar el tamaño de la letra para que una instrucción no ocupe más de un renglón)**:**

**(PONER AQUÍ SÓLO LA ZONA DEL CÓDIGO ENSAMBLADOR DONDE ESTÁ EL CÓDIGO EVALUADO, USE COLORES PARA DESTACAR LAS DIFERENCIAS)**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| daxpyO0.s | daxpyOs.s | daxpyO2.s | daxpyO3.s |
|  |  |  |  |

1. **(a)** Paralizar con OpenMP en la CPU el código de la multiplicación resultante en el Ejercicio 1.(b). NOTA: usar para generar los valores aleatorios, por ejemplo, drand48\_r().

**(b)** Calcular la ganancia en prestaciones que se obtiene en atcgrid4 para el máximo número de procesadores físicos con respecto al código inicial no optimizado del Ejercicio 1.(a) para dos tamaños de la matriz.

**(a) MULTIPLICACIÓN DE MATRICES PARALELO:**

**CAPTURA CÓDIGO FUENTE**: pmm-paralelo.c

|  |
| --- |
|  |

**(b) RESPUESTA**