

# Trabajo práctico 2: Profiling y Optimización

Alejandro García Marra, *Padrón Nro. 91.516*  
alemarra@gmail.com

Sebastián Javier Bogado, *Padrón Nro. 91.707*  
sebastian.j.bogado@gmail.com

Grupo Nro. 0 - 2do. Cuatrimestre de 2012

66.20 Organización de Computadoras

Facultad de Ingeniería, Universidad de Buenos Aires

**Resumen**

## 1. Introducción

Muchas veces tanto para programas recién terminados, como para aquellos que llevan un tiempo en funcionamiento, se desconoce realmente qué partes del programa insumen la mayor cantidad de recursos, sean estos de tiempo, carga de cpu, etc. Poseer esta información se torna en algo crítico cuando se busca realizar una mejora de performance en dicho programa. Sería poco útil intentar optimizar a ciegas, por no decir inútil.

Haremos uso entonces de dos métodos distintos en el estudio del programa, el profiling (por medio de *gprof* y *cachegrind*) y la medición de los tiempos de ejecución (por medio de *time*).

### 1.1. Profiling

Se denomina así al análisis dinámico de un programa, con el fin de estudiar su comportamiento.

Al recolectar información en tiempo de ejecución, puede utilizarse en aquellos programas demasiado grandes o complejos, donde un análisis por lectura de fuentes sería impracticable.

Como consecuencia del análisis durante la ejecución, los datos con los que se corra el programa afectaran el resultado del profiler. Es decir, distintos datos de entrada pueden provocar distintas ramas de ejecución, dando por resultado que, por ejemplo, no se llamen algunas funciones.

- **gprof:** Permite aprender donde el programa pasa la mayor parte de su tiempo, y cuales funciones llaman a otras mientras se ejecuta. Esta informacion puede mostrar qué piezas del programa son mas lentas de lo esperado, convirtiéndolas en candidatas para su reescritura en la etapa de optimización. También puede ayudarnos a descubrir cuales funciones son llamadas más o menos veces de lo esperado, pudiendo encontrar nuevos bugs (aunque el descubrimiento de bugs no es el fin principal de esta etapa)
- **cachegrind:** Simula el comportamiento del programa sobre una determinada jerarquía de cache, la cual puede ser establecida por medio de distintas opciones. Como resultado, se obtiene una visión muy precisa de la cantidad de referencias a elementos del cache de instrucciones y al cache de datos, la cantidad de misses para ambos y el miss rate correspondiente. En particular nos interesan los resultados para la cache de datos D1, y el miss rate de la misma.

### 1.2. Medición de Tiempos

Permite conocer con precisión los tiempos de ejecución de un programa, discriminados entre tiempos de sistema, de usuario, tiempos totales, etc., así como también conocer los porcentajes para cada parte del programa, cantidad de entradas, y muchas otras opciones.

La combinación con una herramienta de profiling permite exactitud a la hora de conocer la forma en que se ejecuta el programa bajo estudio, permitiendo optimizar únicamente las partes críticas del ciclo de ejecución.

## 2. Flujo del programa

Se trata de una versión en lenguaje C de la simulación del planeta WATOR. El programa recibe un nombre de archivo en el que se van dejando las cantidades de peces y tiburones en cada turno, y simula 1000 turnos en un planeta de 32x32 celdas.

Comienza por la inicialización de la matriz, recorriendo la misma en su totalidad y ubicando de forma aleatoria espacios vacíos, peces o tiburones. Luego, se muestra completa por pantalla, acción que se realiza en cada uno de los ciclos.

Una vez completada la inicialización, comienza el ciclo de simulación. Por cada ciclo se busca mover todos los elementos no vacíos de la matriz. El comportamiento para peces o tiburones es distinto, por lo que en cada caso se evalúa el curso de acción, dependiendo también de los elementos que rodean la posición actual.

Cada movimiento depende del cálculo de la nueva posición, reemplazando el elemento previo si es necesario y teniendo en cuenta la tasa de natalidad y mortalidad de cada uno de los factores.

## 3. Hipótesis y Aclaraciones

- Todas las mediciones se realizan redireccionando la salida por pantalla a `devnull`. Esto nos permite ahorrar tiempo en las pruebas sin afectar las mediciones, ya que el tiempo de impresión se puede considerar constante para todas las mediciones.
- Consideramos las dimensiones de la matriz (como indica el enunciado, 32x32) como un elemento invariante. Esto nos permite, como veremos más adelante, realizar optimizaciones interesantes que de otra forma no serían posibles.
- Todas las mediciones que resulten de un promedio de corridas serán acompañadas del número de corridas correspondiente, así como el máximo y mínimo de la serie.
- La compilación de los códigos fuente se realiza con el comando:

```
gcc -DNDEBUG fuente.c -o fuente
```

En ningún momento (a menos que aclare lo contrario) se utilizan las opciones de optimización del gcc. El único caso donde se modifica este comando es para la compilación previa a la corrida con `gprof`.

- Los scripts con los que se realizaron las mediciones promediadas se encuentran disponibles en el cd bajo el nombre `XXXXCollect.sh`

## 4. Mediciones

## 5. Comandos de ejecución y corridas de prueba

Comandos de Compilación:

- make all: genera el programa, modo release”
- make debug: genera el programa con flags para debugging
- make gprof: genera el programa con flags para **gprof**
- make clean: remueve los archivos generados

Comandos de Ejecución:

- bla

## 6. Conclusiones

## Referencias