Perflab3 实验日志

代码一(带详细注释)20%

```
260 char smooth_descr1[] = "smooth: Current working version 1.0";
261 void smooth1(int dim, pixel *src, pixel *dst)
262 {
263
           int i, j, ii, jj, max_1, max_2, min_1, min_2;
          pixel_sum sum;
264
265
          pixel current pixel;
266
267
          for (i = 0; i < dim; i++)</pre>
                for (j = 0; j < dim; j++)
268
269
                     sum.red = sum.green = sum.blue = 0, sum.num = 0;
270
                     \max_{i=1}^{n} 1 = \max(i-1, 0); \max_{i=1}^{n} 2 = \max(j-1, 0); \\ \min_{i=1}^{n} 1 = \min(i+1, \dim_{i}-1); \\ \min_{i=1}^{n} 2 = \min(j+1, \dim_{i}-1);
271
272
                          ii = max_1; ii <= min_1; ii++)
for(jj = max_2; jj <= min_2; jj++)
273
274
275
                                sum.red += (int) src[RIDX(ii, jj, dim)].red;
276
                                sum.green += (int) src[RIDX(ii, jj, dim)].green;
sum.blue += (int) rc[RIDX(ii, jj, dim)].blue;
277
278
279
                                sum.num++;
280
                     current_pixel.red = (upsigned short) (sum.red/sum.num);
281
                     cur ent_pixel.green = (unsigned short) (sum.green/sum.num);
cur ent_pixel.blue = (unsigned short) (sum.blue/sum.num);
dst RIDX(i, j, dim) = current_pixel;
282
283
284
                }
285
286 }
详细注释:
        将初始化函数用 avg 直接实现 减少函数调用的最大最小值函数
(1)
         将计数函数也直接实现
(2)
```

(3) 提前计算 max 和 min 函数的结果

优化思路:

- (1) 减少函数调用
- (2) 提前计算函数的结果

实现过程,

- (1) 比之前的优化多加平均值函数和技术函数,都可以直接实现
- (2) 将 max 和 min 函数提前计算

运行速度:

```
Smooth: Version = smooth: Current working version 1.0:
                                   128
Dim
                 32
                          64
                                            256
                                                     512
                                                             Mean
                                   49.7
Your CPEs
                 50.3
                          49.8
                                            48.8
                                                     50.1
Baseline CPEs
                 695.0
                          698.0
                                   702.0
                                            717.0
                                                     722.0
                          14.0
                                   14.1
                                            14.7
                                                     14.4
Speedup
                 13.8
                                                              14.2
```

代码二(带详细注释)20%

```
288 char smooth_descr2[] = "smooth: Current working version 2.0"; 289 void smooth2(int dim, pixel *src, pixel *dst)
290 {
       int i, j, ii, jj;
pixel_sum sum;
pixel current_pixel;
for (i = 0; i < dim; i++)
    for (j = 0; j < dim; j++)</pre>
291
293
294
295
296
                sum.red = sum.green = sum.blue = 0, sum.num = 0;
297
298
299
                if(i==0)
                    if(j==0)
300
301
302
                        303
304
305
306
307
309
310
311
312
313
314
315
316
317
                    else if(j==dim-1)
                        318
319
321
322
324
325
327
328
329
330
                        sum.num = sum.num + 4;
331
                    }
else
332
333
                     {
                         for(ii = 0; ii <= 1;ii++)
  for(jj = j - 1; jj <= j + 1;jj++)</pre>
334
335
336
                                  accumulate_sum(&sum, src[RIDX(ii, jj, dim)]);
                             7
338
339
                     }
340
341
342
                 else if(i == dim - 1)
                     if(j == 0)
343
344
345
                         346
347
348
349
350
352
353
354
355
                         sum.num = sum.num + 4;
357
358
                     else if(j == dim-1)
359
360
                         361
362
363
364
365
366
367
368
369
371
372
373
                         sum.num = sum.num + 4;
374
                     else
376
                         for(ii = dim - 2; ii <= dim - 1;ii++)</pre>
```

```
for(jj = j - 1; jj <= j + 1; jj++)</pre>
 378
 379
                                                  accumulate_sum(&sum, src[RIDX(ii, jj, dim)]);
 380
 381
 382
                               }
 383
 384
                         else
 385
                               386
 387
 388
 389
 390
                                                  accumulate_sum(&sum, src[RIDX(ii, jj, dim)]);
 391
                               else if(j == dim - 1)
    for(ii = i - 1; ii <= i + 1;ii++)
        for(jj = dim - 2; jj <= dim - 1; jj++)</pre>
392
393
 394
 395
 396
                                                  accumulate_sum(&sum, src[RIDX(ii, jj, dim)]);
397
398
                                     for(ii = i - 1; ii <= i + 1;ii++)
    for(jj = j - 1; jj <= j + 1;jj++)</pre>
399
400
401
402
403
404
405
                                                  accumulate_sum(&sum, src[RIDX(ii, jj, dim)]);
                  current_pixel.red = (unsigned short) (sum.red/sum.num);
current_pixel.green = (unsigned short) (sum.green/sum.num);
current_pixel.blue = (unsigned short) (sum.blue/sum.num);
dst[RIDX(i, j, dim)] = current_pixel;
406
407
408
409
410 }
            }
```

详细注释:

- (1) 不求最大最小值 将所有情况统一放在循环中执行
- (2) 通过判断语句来判断位置

优化思路:

- (1) 优化程序结构
- (2) 减少函数调用
- (3) 循环展开每一步(左下 右下 下部边界 左部边界 右部边界 中间等等)
- (4) 优化运算

实现过程:

- (1) 优化程序结构 不求最大最小值 将所有情况统一放在循环中执行
- (2) 减少函数调用 不用调用初始化 求平均值等函数 直接实现
- (3) 循环展开 直接实现

运行速度:

```
Smooth: Version = smooth: Current working version 2.0:
Dim
                 32
                                                    512
                                                             Mean
                          64
                                   128
                                            256
                                   43.1
Your CPEs
                 43.0
                          45.4
                                            46.1
                                                    46.8
Baseline CPEs
                 695.0
                          698.0
                                   702.0
                                            717.0
                                                    722.0
                                            15.6
Speedup
                 16.2
                          15.4
                                   16.3
                                                    15.4
                                                             15.8
```

perflab 实验报告

一,比较所完成的 partA 三段优化程序的优缺点并详细说明(30%)

1,第一段优化

优点:

- (1)针对代码的结构进行了优化,保持了代码的可读性
- (2) 速度优化不错, 有提升

缺点:速度的优化提升有局限性,仍然有许多的提升空间

2, 第二段优化:

优点:

- (1)将输入数据进行了优化,保留了一定的代码可读性
- (2)提升了运行速度

缺点:

- (1) 只能针对像素为32的倍数的特殊样例
- (2) 对于其他样例不能正确运行,有局限性

3, 第三段优化

优点:将循环展开,减少循环次数,提升运行速度。

缺点:代码可读性不好,只能针对像素为32倍数的特殊样例,没有对其他情况的兼容,有局限性

二、比较所完成的 partB 三段优化程序的优缺点并详细说明(30%)

1. 第一段优化:

优点:通过减少函数调用,变量提前计算 min.max 的值,小幅度优化了速度

缺点:用 max, min 的方式判断像素点的位置,代码冗长,可读性一般

同时速度提升有限 即没有优化可读性 没有有效优化效率

2, 第二段优化:

优点:减少函数调用 提升运行速度

缺点:产生负优化现象 原因是题中调用函数的同时还使用了指针,

3, 第三段优化:

优点:

- (1)优化程序结构,将所有不同种类的位置分块实现
- (2)将一些除法运算改为位运算,并在主函数中实现了所有函数

缺点:代码冗长,可读性不强

三,利用 Amdahl 定律分析 partA 和 partB 两段程序,找出对于两段程序影响最大的部分,并对此说明采用何种策略优化效果最佳。(40%)

Part A

partA 程序的目标:将像素按照特定要求(旋转90度)转移

影响最大的部分: 转移算法

第一段优化:优化移动需转移像素的方式,没有优化到主体,因此优化程度不够。

第二段优化:将每次转移一个元素改为每次转移32个元素,提升效率较高。

第三段优化:将32个元素循环展开,没有优化到主体,提升的效率有限。通过以上说明,我们可以知道,对于像素转移的优化是最为重要的。

Part B

partB程序的目标:对每一个像素算平均值。

影响最大的部分: 计算以及判断程序的位置 (9种不同的位置)

第一段优化:减少函数的调用,没有优化函数主体,程序提升十分有限。

第二段优化: 只是简单提升了函数的判断方式, 优化速度不快。

第三段优化:优化函数主体,取消判断。分块处理每一个程序的位置,提升了算法性能。计

算减少像素重合的规模。

通过以上说明,对于像素的判断与像素求平均值的计算的优化是影响最大的优化。