Data z experimentálních měření

Je třeba mít na paměti, že výsledky měření jsou předběžné a měření dále probíhají. Data mohou obsahovat outliery, nepřesnosti apod.

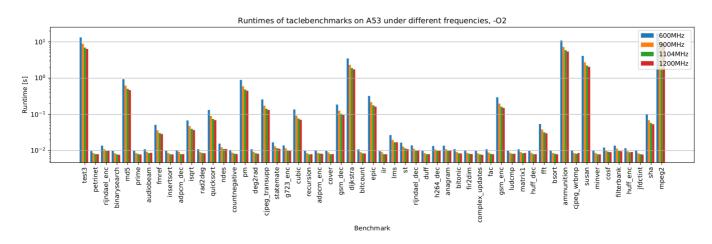
Doby běhu

Benchmarky z tacle-benche (moduly kernel, sequential, test) byly zkompilovány s optimalizací 00, 02 a 03. Před kompilací byly benchmarky upraveny tak, že volání funkce <benchmark>_main bylo obaleno for cyklem a opakováno 100x (cílem bylo minimalizovat vliv zavádění programu a zvýraznit charakter samotného výpočtu). Doba běhu byla měřena pomocí nástroje perf stat opakovaně (20 měření). Data obsahují průměrné časy.

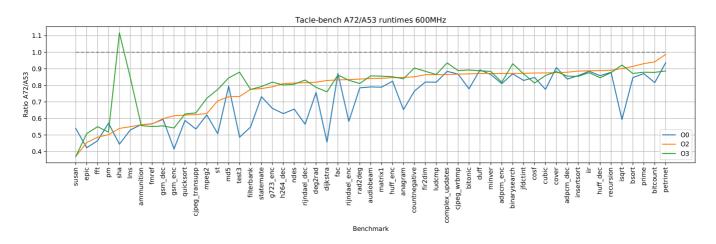
Doby běhu byly měřeny pro všechny frekvence obou výpočetních clusterů. Každý benchmark běžel samostatně.

Výsledky měření jsou v .csv souborech runtimes <0x>.csv.

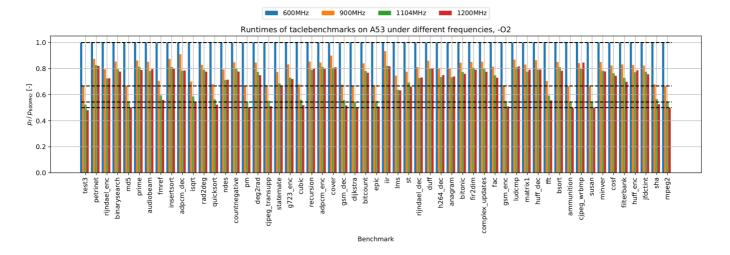
Doby běhu pro 02 kompilaci a A53 cluster jsou znázorněny na následujícím obrázku:



Poměr mezi dobou běhu na frekvenci 600MHz mezi clustery A72 a A53 je znázorněn na následujícím obrázku:



Normalizované časy vůči frekvenci clusteru pro A53 -02 jsou znázorněny na následujícím obrázku:



Teploty

Pro úroveň optimalizace \circ 2 byly jednotlivé benchmarky spuštěny pod DEmOSem na frekvenci 600MHz (oba clustery) - pro každý cluster bylo provedeno jedno měření, kdy byl benchmark alokován jen na jedno jádro a druhé měření, kdy byl benchmark alokovaný na všechna jádra daného clusteru. Každé měření probíhalo 15 minut se zapnutým větrákem (-fan=0.5).

Na základě měření byla odhadnuta stabilní teplota (Tinf). Dále byla odhadnutými teplotami pro každý cluster proložena liteární funkce - snažící se aproximovat závislost výsledné teploty Tinf na počtu aktivních jader (měřeno pro 1 a 4 u A53; 1 a 2 u A72). Koeficienty lineární funkce vystupují v datech jako slope a intercept.

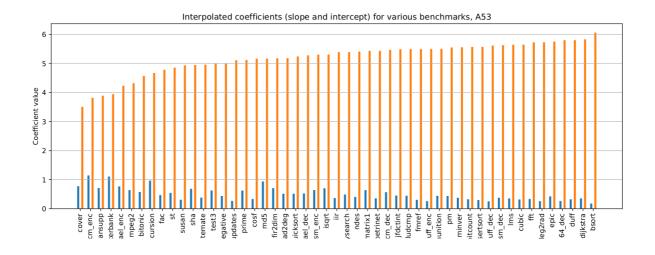
Některé z benchmarků (g723_enc, cjpeg_wrbmp, audiobeam, anagram) možná nedoběhly správně kvůli chybám způsobeným opakováním volání funkce

benchmark> main.

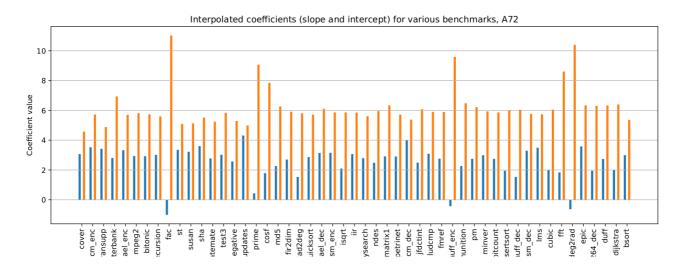
Jsou přiloženy 2 soubory

- temperatures_data.csv obsahuje pro daný benchmark a cluster výsledné odhady Tinf (a jistou míru konfidence v daný odhad Tinf err) a
- temperatures_data_interpolated.csv pro daný benchmark a afinitu obsahuje hodnoty intercept a slope.

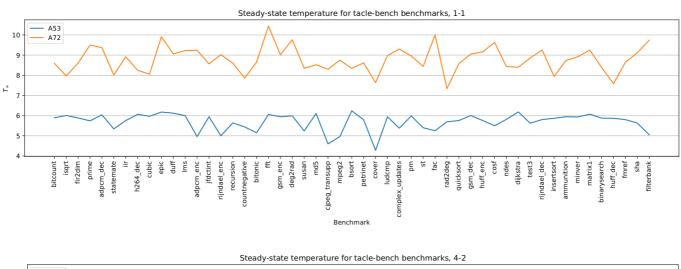
Hodnoty intercept a slope pro A53 jsou znázorněny na následujícím obrázku:

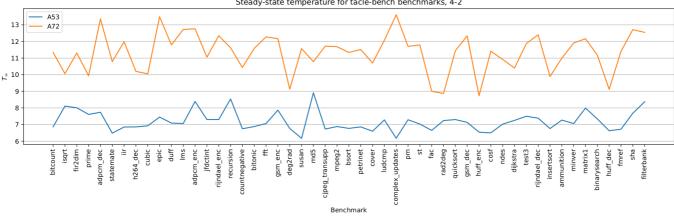


Hodnoty intercept a slope pro A72 jsou znázorněny na následujícím obrázku: (záporné hodnoty slope jsou zřejmě způsobeny chybou měření)

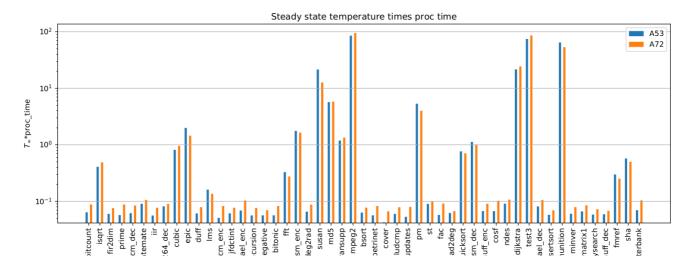


Hodnoty Tinf pro jedno aktivní jádro, respektive celý cluster, ukazují másledující grafy:





Hodnoty Tinf vynásobené dobou běhu jsou na následujícím obrázku:



Váhy v našem modelu

Bude třeba se dobře zamyslet, jaké váhy zvolit pro naše modely, případně jak modely upravit, aby výsledky odpovídaly fyzikální realitě. Pro syntetické experimenty sledující výkonnost modelů by stačili asi i váhy náhodné (generované z nějakém rozumném rozpětí).

Přimočaře se nabízí vzít jako váhu každého tasku jen hodnotu Tinf. Problém je ten, že Tinf nebere v úvahu výkonnost clusterů (změny processing času pro různé alokace). Nabízí se tedy vztáhnout tuto hodnotu nějak vzhledem k processing času - např. vzít hodnotu Tinf * p na daném clusteru. (Možná přesněji Tinf * p/MF).

Další problém je ovšem v tom, že pokud bude ve výsledku běžet několik tasků v jednom okně, součet jejich Tinf nebude odpovídat výsledné teplotě (proto rozdělujeme Tinf na slope a intercept - intercept by se pak měl započítat jen 1x pro dané okno, zatímco slope 1x pro každý task).

Mohli bychom se tedy pokusit intercept vůbec neřešit - předpokládat, že pro všechny úlohy je stejný - a počítat jen se slope (případně slope * p). Nicméně se dopustíme systematické chyby - protože se zdá, že posun intercept u A72 je cca o 1 stupeň vyšší, než u A53.

Každopádně preference reprezentované vahami by nakonec nějak měly odpovídat tomu, co vidíme na grafu Tinf * p - tedy pro nějaký benchmark by měla být preference dávat ho na jeden cluster, pro jiný by měla být preference opačná.

Pokud bychom předpokládali, že celý cluster je vždy zaplněn (v každém okně), mohli bychom jako váhy volit něco jako (slope + incercept/n_cores_in_cluster) *p.

Sám nevím, co bude dávat největší smysl a nejlepší výsledky, bude třeba to vyzkoušet. Dekomponovaný model v první fázi nevidí, jak budou jednotlivá okna vypadat, takže možná nemá dost informace, aby teploty predikoval přesně. Ale uvidíme.