PUC-Rio – Departamento de Informática
Curso de Ciência da Computação
INF1029 – Introdução à Arquitetura de Computadores
Prof.: Anderson Oliveira da Silva

Trabalho 2 – 2025.2

Parte I:
Aprimorar o módulo escrito em linguagem C, chamado *matrix_lib.c*, implementado no trabalho 1, com a utilização de **instruções vetoriais (AVX/FMA)** usando a biblioteca Intel Intrinsics. As duas funções de operações aritméticas com matrizes estão descritas abaixo.

a. Função *int scalar_matrix_mult(float scalar_value, struct matrix *matrix)*

   Essa função recebe um valor escalar e uma matriz como argumentos de entrada e calcula o produto do valor escalar pela matriz utilizando instruções vetoriais (AVX). O resultado da operação deve ser retornado na matriz de entrada. Em caso de sucesso, a função deve retornar o valor 1. Em caso de erro, a função deve retornar 0.

b. Fução *int matrix_matrix_mult(struct matrix *matrixA, struct matrix * matrixB, struct matrix * matrixC)*

   Essa função recebe 3 matrizes como argumentos de entrada e calcula o valor do produto da matriz A pela matriz B utilizando instruções vetoriais (AVX/FMA). O **algoritmo otimizado de produto de matrizes** apresentado em aula deve ser utilizado nesta função. O resultado da operação deve ser retornado na matriz C. Em caso de sucesso, a função deve retornar o valor 1. Em caso de erro, a função deve retornar 0.

O tipo estruturado matrix é definido da seguinte forma:

```
struct matrix {
        unsigned long int height;
        unsigned long int width;
        float *rows;
};
```

Onde:

height = número de linhas da matriz (múltiplo de 8)
width = número de colunas da matriz (múltiplo de 8)
rows = sequência de linhas da matriz (height*width elementos)

Parte II:
Crie um programa em linguagem C, chamado *matrix_lib_test.c*, que implemente um código para testar a biblioteca *matrix_lib.c*. Esse programa deve receber um valor escalar float, a dimensão da primeira matriz (A), a dimensão da segunda matriz (B) e o nome de quatro **arquivos binários** de floats na linha de comando de execução. O programa deve inicializar as duas matrizes (A e B) respectivamente a partir dos dois primeiros **arquivos binários** de floats e uma terceira matriz (C) com zeros. **Ambas as inicializações devem utilizar instruções vetoriais (AVX).** A função *scalar_matrix_mult* deve ser chamada com os seguintes argumentos: o valor escalar fornecido e a primeira matriz (A). O resultado (retornado na matriz A) deve ser armazenado em um **arquivo**

binário usando o nome do terceiro arquivo de floats. Depois, a função *matrix_matrix_mult* deve ser chamada com os seguintes argumentos: a matriz A resultante da função *scalar_matrix_mult*, a segunda matriz (B) e a terceira matriz (C). O resultado (retornado na matriz C) deve ser armazenado com o nome do quarto **arquivo binário** de floats.

Exemplo de linha de comando:

matrix_lib_test 5.0 8 16 16 8 floats_256_2.0f.dat floats_256_5.0f.dat result1.dat result2.dat

Onde,

5.0 é o valor escalar que multiplicará a primeira matriz;
8 é o número de linhas da primeira matriz;
16 é o número de colunas da primeira matriz;
16 é o número de linhas da segunda matriz;
8 é o número de colunas da segunda matriz;
floats_256_2.0f.dat é o nome do arquivo de floats que será usado para carregar a primeira matriz;
floats_256_5.0f.dat é o nome do arquivo de floats que será usado para carregar a segunda matriz;
result1.dat é o nome do arquivo de floats onde o primeiro resultado será armazenado;
result2.dat é o nome do arquivo de floats onde o segundo resultado será armazenado.

O programa principal deve cronometrar o tempo de execução geral do programa (overall time) e o tempo de execução das funções *scalar_matrix_mult* e *matrix_matrix_mult*. Para marcar o início e o final do tempo em cada uma das situações, deve-se usar a função padrão *gettimeofday* disponível em <*sys/time.h*>. Essa função trabalha com a estrutura de dados *struct timeval* definida em <*sys/time.h*>. Para calcular a diferença de tempo (delta) entre duas marcas de tempo t0 e t1, deve-se usar a função *timedifference_msec*, implementada no módulo *timer.c*, fornecido no roteiro do trabalho 1.

Observação 1:

O programa deve ser desenvolvido em linguagem C e com a biblioteca Intel Intrinsics. A compilação do programa fonte deve ser realizada com o compilador GCC, usando os seguintes argumentos:

gcc –std=c11 –mfma -o matrix_lib_test matrix_lib_test.c matrix_lib.c timer.c

Onde,
matrix_lib_test = nome do programa executável.
matrix_lib_test.c = nome do programa fonte que tem a função main().
matrix_lib.c = nome do programa fonte do módulo de funções de matrizes.
timer.c = nome do programa fonte do módulo do cronômetro.

O servidor do DI está disponível para acesso remoto, conforme informado anteriormente, e pode ser usado para executar o programa de teste.

Observação 2:

O programa deve ser executado com matrizes de dimensões 1024 x 1024 (4MB por matriz) e 2048 x 2048 (16MB por matriz) e imprimir na tela até no máximo 256 elementos da matriz A, B e C, além dos tempos parciais de execução das duas funções da biblioteca e o tempo total da execução do programa (overall time). Deve-se imprimir também o modelo do processador usado no teste (output do comando *lscpu*). Esses dados devem ser copiados da tela e armazenados no arquivo de relatório de execução do programa chamado *relatorio.txt*.

Observação 3:

Apenas os programas fontes *matrix_lib.c*, *matrix_lib.h*, *matrix_lib_test.c* e o relatório de execução do programa (*relatorio.txt*) devem ser carregados no site de EAD da disciplina até o prazo de entrega. **Não devem ser carregados arquivos compactados (ex: .zip, .rar, .gz, .tgz, etc).**

Importante: Cada integrante do grupo deve fazer o carregamento dos arquivos no EAD.

Prazo de entrega: 25/9/2025 – 12:00h.

Prazo limite para entrega: 25/9/2025 – 23:59h.