

# Векторизация вычислений. Векторные регистры

# Векторизация

## SIMD – одна инструкция для вектора данных

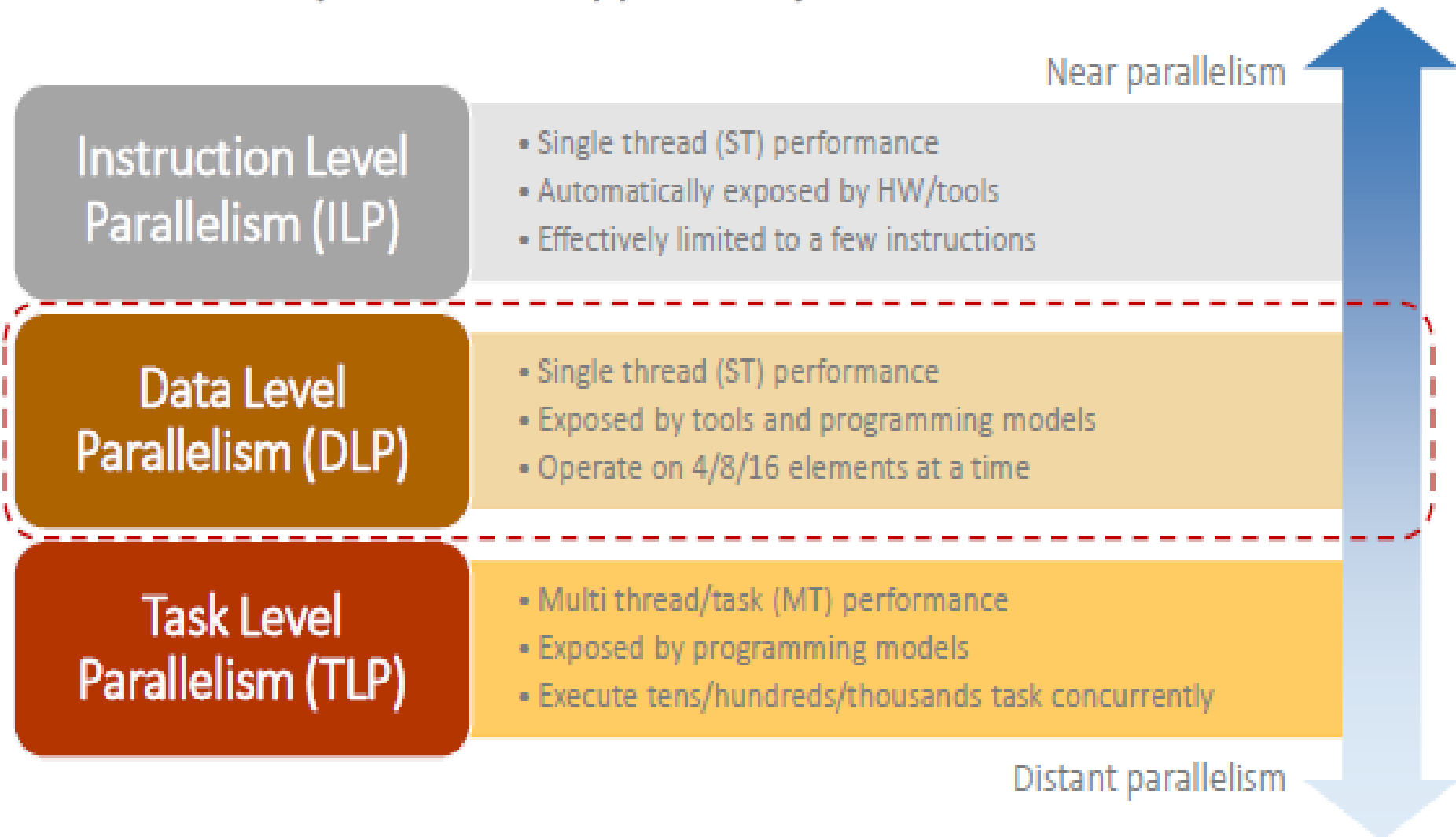
- Скалярное выполнение
  - x86/x87/SSE
  - одна инструкция дает один результат
- Векторное выполнение
  - SSE или AVX инструкции
  - одна инструкция дает вектор результатов

```
for (i=0;i<=MAX;i++)  
    c[i]=a[i]+b[i];
```



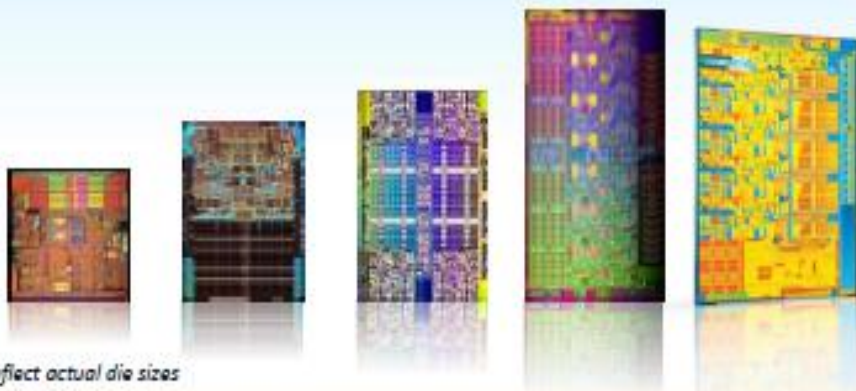
# Exploiting the parallel universe

Three levels of parallelism supported by Intel hardware



Programmers responsibility to expose DLP/TLP

# Больше ядер, шире вектор



*Images do not reflect actual die sizes*

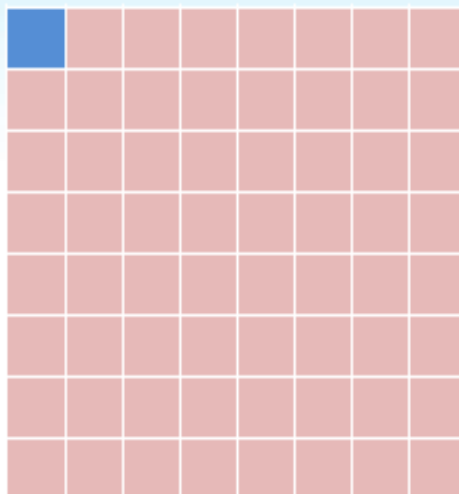


	Intel® Xeon® processor 64-bit	Intel® Xeon® processor 5100 series	Intel® Xeon® processor 5500 series	Intel® Xeon® processor 5600 series	Intel® Xeon® processor code-named Sandy Bridge	Intel® Xeon® processor code-named Ivy Bridge	Intel® Xeon® processor code-named Haswell	Intel® future processor	Intel® Xeon Phi co-processor
Ядра	1	2	4	6	8	10	12		>60
Потоки	2	2	8	12	16	20	24		>240
Ширина SIMD	128	128	128	128	256	256	256	512	512
	SSE2	SSSE3	SSE4.2	SSE4.2	AVX	AVX	AVX2 FMA3 TSX	AVX512	

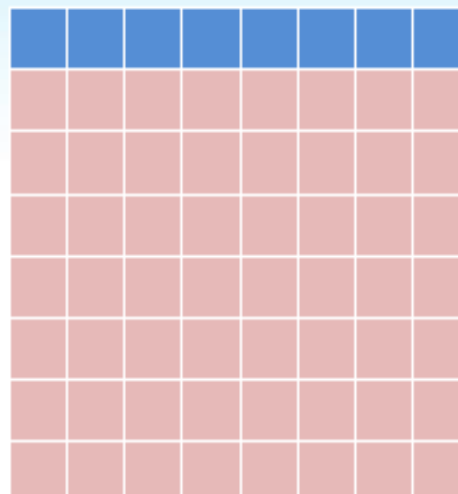
# Максимум производительности

Где он?

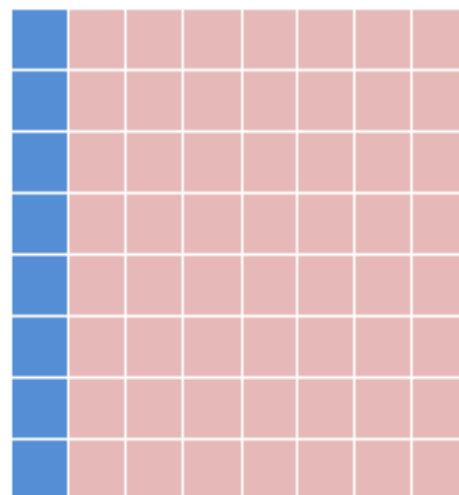
Скалярный код



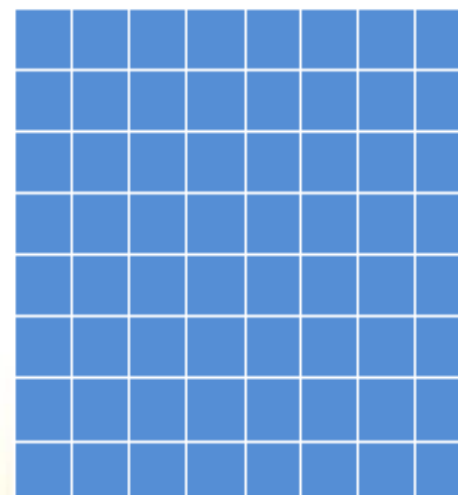
Векторный код



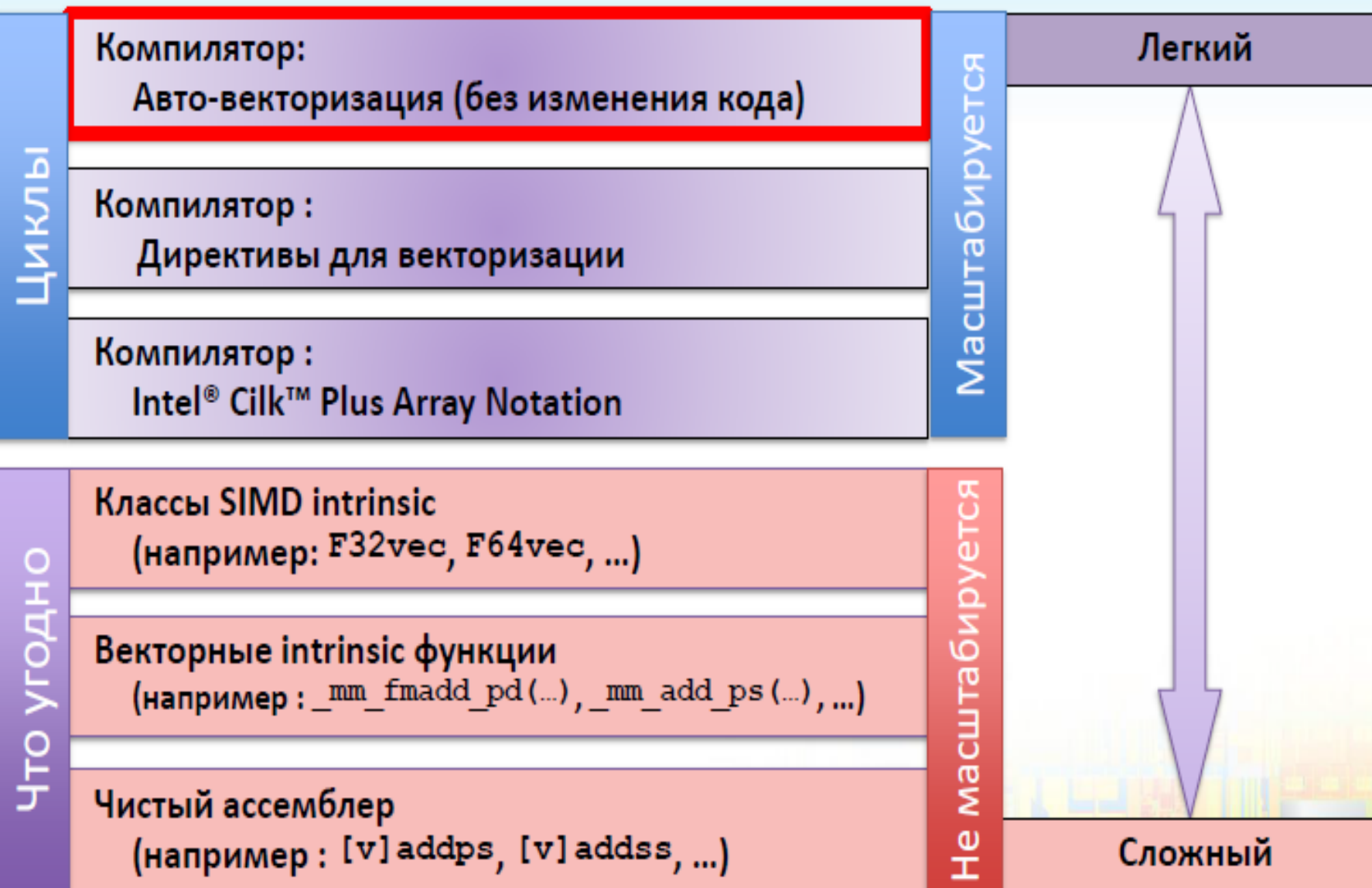
Параллельный код



Вместе - лучше

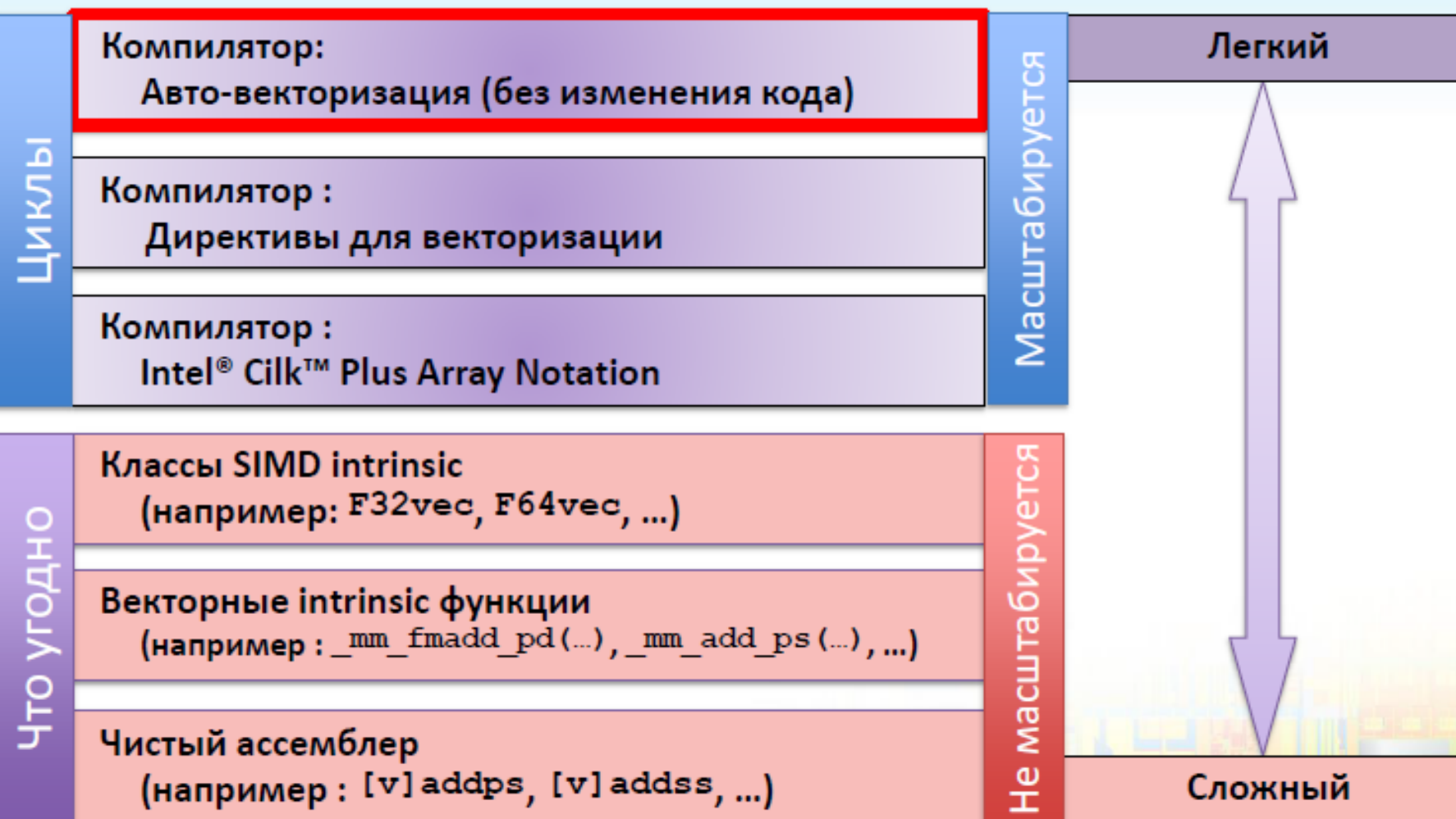


# Различные способы векторизации



- **Автовекторизация** – компилятор генерирует векторизованный код сам

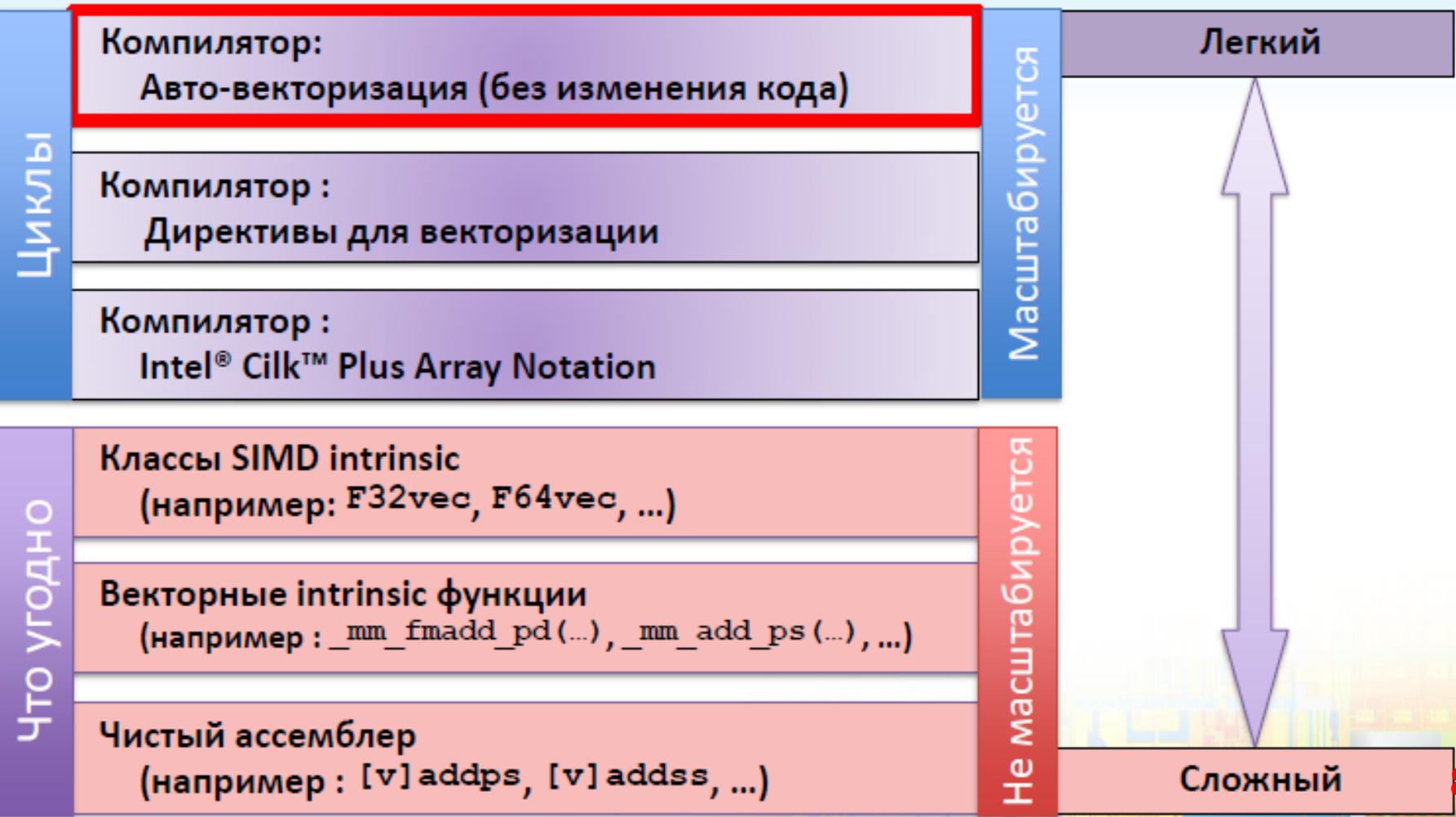
## Различные способы векторизации





- **Директивы для векторизации** – «подсказки» компилятору при помощи библиотеки OpenMP

# Различные способы векторизации





- **Директивы для векторизации** – «подсказки» компилятору при помощи библиотеки OpenMP

```
void addfl(float *a, float *b, float *c, float *d, float *e, int n)
{
    #pragma omp simd
    for(int i = 0; i < n; i++)
        a[i] = a[i] + b[i] + c[i] + d[i] + e[i];
}
```

# Intel® Cilk™ Plus – Array notation

Указатель или массив

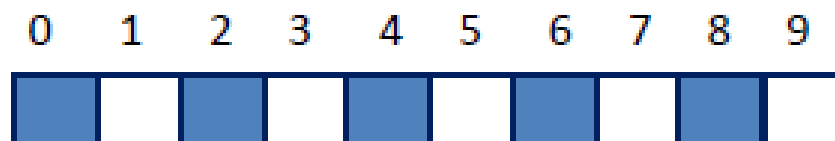
*base[first:length:stride]*

Начальный  
индекс

Число элементов

Шаг (опционален)

A[0:5:2]



B[2:4]



C[:]



```
int A[10], *B;  
A[1:5:2] = B[1:5];
```



```
for (i = 0; i < 5; i++)  
    A[(i*2) + 1] = B[(i*1) + 1];
```

Ясный синтаксис для простой векторизации

# Assembler-ные вставки в С-код

## test.c:

```
int main() {  
    asm ("abc de f"); // вставим такую инструкцию  
    return 0;  
}
```

```
$gcc -S -o test.S test.c
```

```
$cat test.S
```

# Вывод

GCC никак не интерпретирует содержимое  
ассемблерной вставки!

Общая структура ассемблерной вставки:

*asm [volatile]* («команды и директивы ассемблера»

*: выходные параметры*

*: входные параметры*

*: изменяемые параметры/регистры );*

Существует и более короткая форма:

*asm [volatile]* («команды ассемблера»);

Пример1:

```
asm ( "movl $10, %eax;"  
      "movl $20, %ebx;"  
      "addl %ebx, %eax;" );
```

Пример2:

`asm ("movl %0,%%eax"::"i"(1));`

*превратится в*

`movl $1,%eax`

"i" – ограничитель, указывающий, что в качестве параметра выступает константа



### Пример 3:

```
int no = 100, val ;  
asm ("movl %1, %%ebx;"  
    "movl %%ebx, %0;"  
    : "=r" ( val ) /* output */  
    : "r" ( no ) /* input */  
    : "%ebx" /* clobbered register */ );
```

“r” – ограничитель, указывающий, что переменные *val* и *no* требуется сохранить в каких-либо регистрах общего назначения

“=r” – используется в списке выходных параметров (регистр должен использоваться «write only»)

### Пример 4:

```
asm ("leal (%1,%1,4), %0"  
    : "=r" (five_times_x)  
    : "r" (x) );
```

Вопрос: *что сделает данная вставка?*

# Ограничители для конкретных регистров

r	Register(s)
a	%eax, %ax, %al
b	%ebx, %bx, %bl
c	%ecx, %cx, %cl
d	%edx, %dx, %dl
S	%esi, %si
D	%edi, %di

### Пример 5:

```
asm volatile ("mov %0, %%eax"::"m"(a));
```

“m” – ограничитель, указывающий, что переменная a находится в памяти

# Ключевое слово «volatile»

Слово **volatile** служит для того чтобы указать компилятору, что вставляемый ассемблерный код может давать побочные эффекты, поэтому попытки оптимизации могут привести к логическим ошибкам.

**СОВЕТ:** Всегда указывайте **asm volatile** в тех случаях, когда ваша ассемблерная вставка должна «стоять там, где стоит».

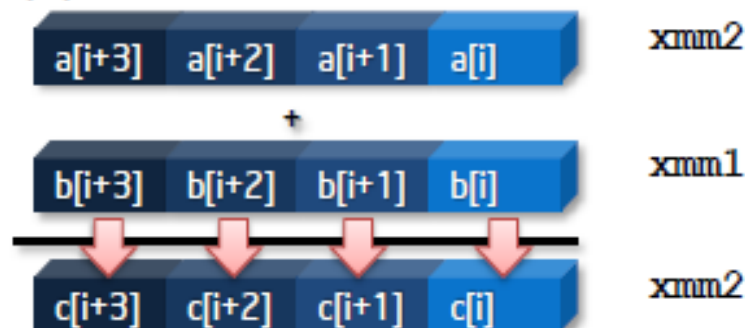
# SSE: Packed vs. Scalar

- “Упакованные” (**packed**) инструкции оперируют со всеми элементами вектора
- Большинство таких инструкций имеют “скалярную” (**scalar**) версию, работающую только с одним элементом
- Для использования SIMD возможностей необходимо избегать использования скалярных версий инструкций

Packed single-precision FP Addition:

```
addps xmm2, xmm1
```

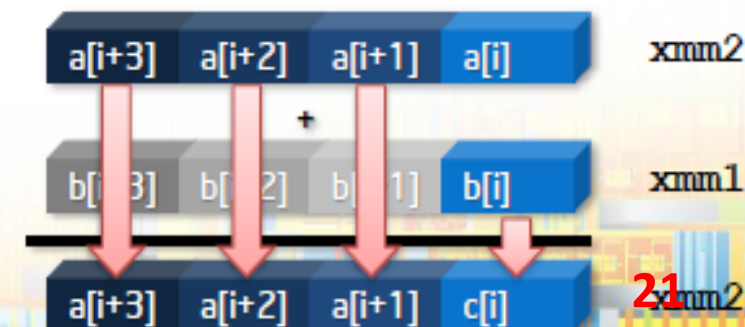
single-precision FP data type  
packed execution mode



Scalar single-precision FP Addition:

```
addss xmm2, xmm1
```

single-precision FP data type  
scalar execution mode



# SSE-инструкции сложения

- **addss xmm0, xmm1** - scalar single precision floating-point value
- **addps xmm0, xmm1** - packed single precision floating-point values
- **addsd xmm0, xmm1** - scalar double precision floating-point value
- **addpd xmm0, xmm1** - packed double precision floating-point values
- **paddq xmm0, xmm1** - packed double word (32-битных целочисленных) values



# SSE-инструкции копирования

- **movaps**—Move Aligned Packed Single-Precision Floating-Point
- **movapd**—Move Aligned Packed Double-Precision Floating-Point
- **movups**—Move Unaligned Packed Single-Precision Floating-Point
- **movupd**—Move Unaligned Packed Double-Precision Floating-Point

## *Примечание:* intrinsics и assembler

- **\_mm\_load\_ps** соответствует **movaps** – *из памяти в регистр*
- **\_mm\_store\_ps** соответствует **movaps** – *из регистра в память*

# Переход от SSE к AVX

- 2 режима:
  - **VEX.256:**  
Операции с 256-битными векторам
  - **VEX.128:**  
Операции с младшими 128 битами вектора  
Старшие 128 бит обнуляются

VEX.256:

**v**addps ymm1, ymm2, ymm3

VEX.128:

**v**addps xmm1, xmm2, xmm3

**v**addss xmm1, xmm2, xmm3

**v** = VEX encoding (AVX)

3 операнда в инструкции!

- Переход от SSE:
  - Практически все SSE инструкции доступны как **VEX.128** версии, например:  
**addps/addss: vaddps/vaddss xmm1, xmm2, xmm3**
  - Некоторые из них работают в режиме **VEX.256**:  
**vaddps ymm1, ymm2, ymm3**
  - Скалярных версий SSE инструкций в **VEX.256** режиме **нет**:  
~~**vaddss ymm1, ymm2, ymm3**~~
  - Совместное использование SSE & AVX инструкция возможно, но влечёт потерю производительности (**state change penalty**); избегайте такое использование!
- AVX использует трёх- и четырёх-операндные инструкции!

```

__asm__ volatile
(
    "movups %[a], %%xmm0\n\t"    // поместить 4 переменные с
    плавающей точкой из a в регистр xmm0
    "movups %[b], %%xmm1\n\t"    // поместить 4 переменные с
    плавающей точкой из b в регистр xmm1
    "mulps %%xmm1, %%xmm0\n\t" // перемножить пакеты
    плавающих точек: xmm0 = xmm0 * xmm1
                                // xmm00 = xmm00 * xmm10
                                // xmm01 = xmm01 * xmm11
    "movups %%xmm0, %[a]\n\t"    // выгрузить результаты из
    регистра xmm0 по адресам a
    : : [a]"m"(*a), [b]"m"(*b)
    : "%xmm0", "%xmm1" );

```

# Intel Intrinsics Guide

- Лабораторная работа 7

- Справочники по intrinsics: SSE intrinsics, Intel Intrinsics Guide, MSDN: Compiler intrinsics
- Пример использования процедуры SGEMM библиотеки BLAS в программе на Си

*Можем смотреть соответствие команд assembler-а из расширений SSE и AVX в сопоставлении с Intrinsic-функциями.*

*Лучший учебник по инструкциям  
assembler?*

**AMD64 Architecture  
Programmer's Manual  
Volume 4:  
128-Bit and 256-Bit  
Media Instructions**

*<https://www.amd.com/system/files/TechDocs/26568.pdf>*