

# Was wird nur aus meinem Code?

Software-Performance endlich fundiert bewerten



Weltkarte  
(1459)



Weltkarte (1525)



# Menschen haben ihr Unwissen eingestanden.

# Wissenschaftliche Revolution

## 1. Ignoranz eingestehen

**ignorance** | 'Ign(ə)r(ə)ns |

noun *[mass noun]*

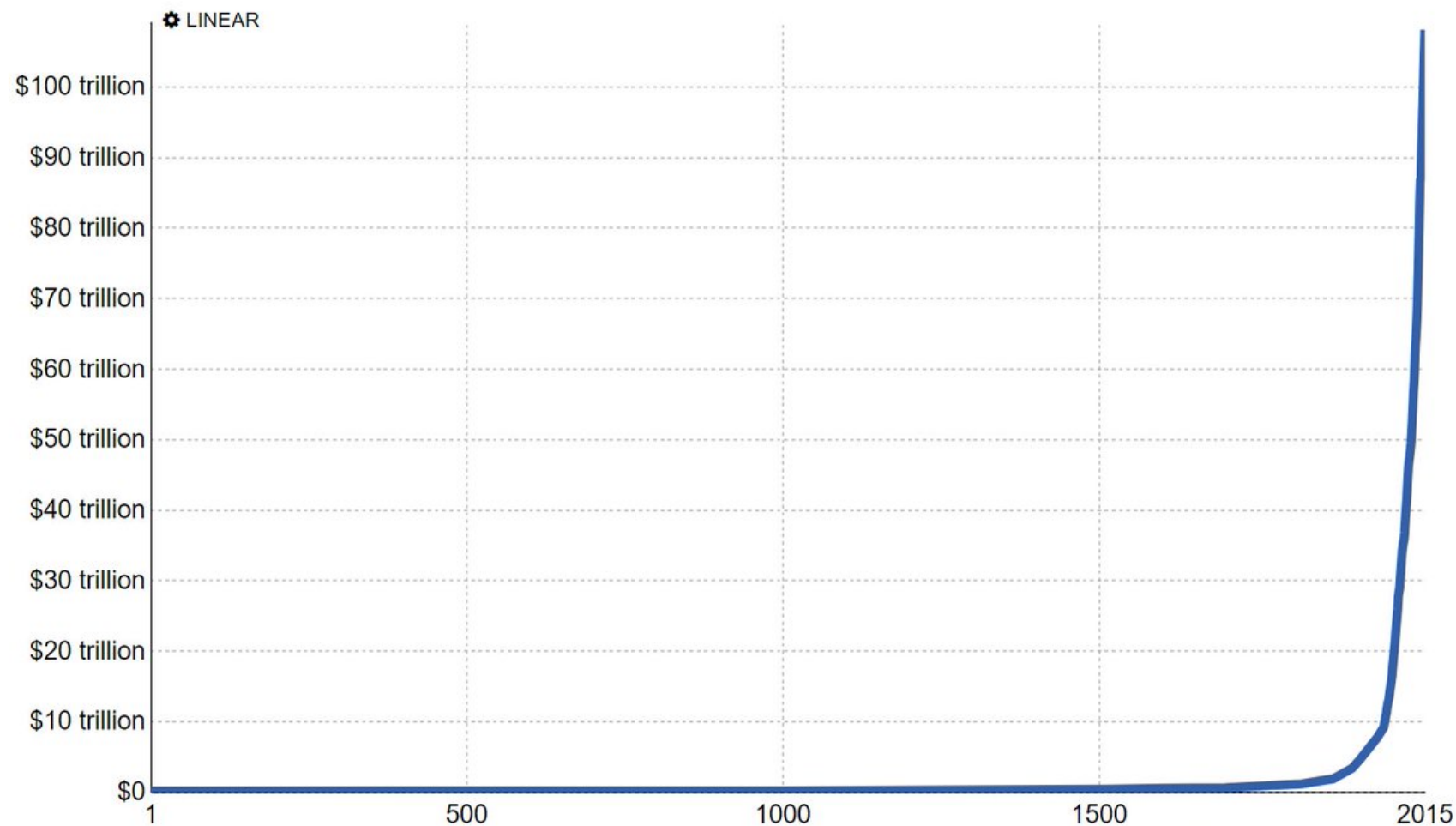
lack of knowledge or information: *he acted in **ignorance of** basic procedures.*

## 2. Messungen

- Daten sammeln.
- Aus Daten Hypothesen ableiten.

# World GDP over the last two millennia

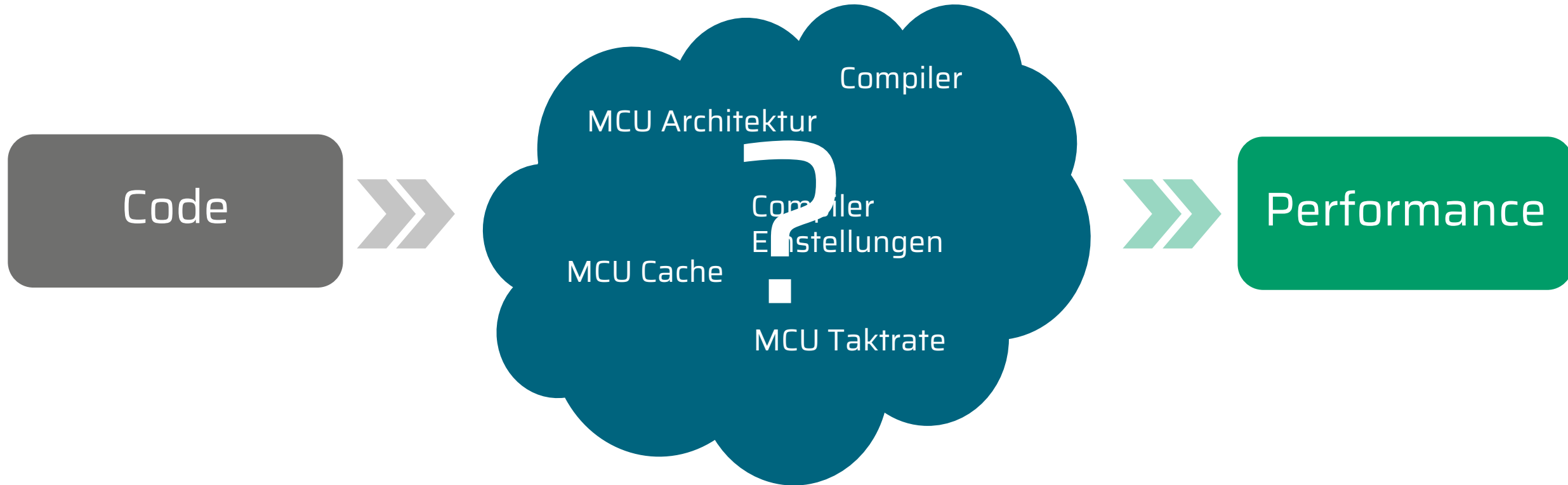
Total output of the world economy; adjusted for inflation and expressed in 2011 international dollars.



Source: World GDP (Our World In Data based on World Bank & Maddison)

[OurWorldInData.org/economic-growth](https://OurWorldInData.org/economic-growth) • CC BY-SA

# Embedded & Ignoranz









# Konsequenzen

Vorurteile

Misstrauen gegenüber jeglicher Abstraktion

Niedrige Softwarequalität

Schlechte Performance

# Unwissenheit eingestehen!

# Embedded & Messungen

## Profiling

- Top Down Prozess.
- Gut um Flaschenhälse zu lokalisieren.
- Schlecht um spezifisches Verständnis aufzubauen.

## Wissen Bottom-Up aufbauen

- Mit kleinen Code-Blöcken beginnen.
- Performance messen.
- Hypothesen aufstellen.



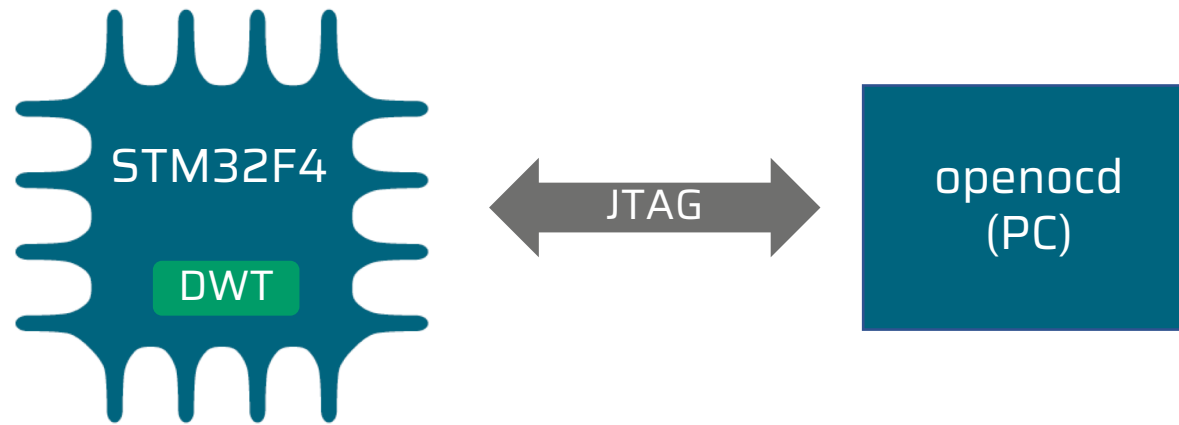
# Code Performance für armv7m

Architektur weit verbreitet (Cortex-M3/M4)

Definiert **D**ata **W**atchpoint and **T**race Unit

CMSIS Register	Beschreibung
DWT_CYCCNT	Cycle Count Register
DWT_CPICNT	CPI Count Register
DWT_EXCCNT	Exception Overhead Count Register
DWT_SLEEPCNT	Sleep Count Register
DWT_LSUCNT	LSU Count Register
DWT_FOLDCNT	Folded-instruction Count Register

# Taktzyklen messen



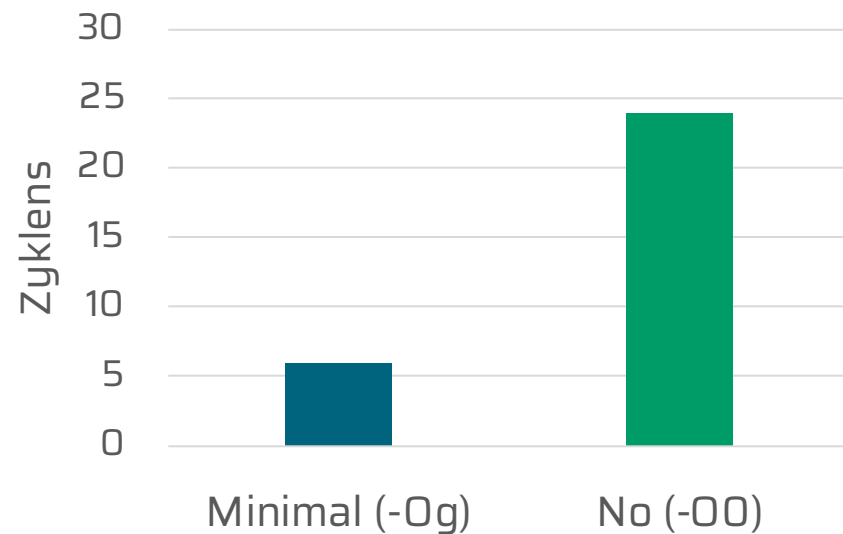
```
BKPT //< CYCCNT lesen  
CodeUnderTest(<Parameter>)  
BKPT //< CYCCNT lesen
```

# Messungen durchführen.



# Beispiel 1: Optimierung

```
int square(int x) {  
    return x*x;  
}
```



```
square(int):  
    mul    r0, r0, r0  
    bx     lr
```

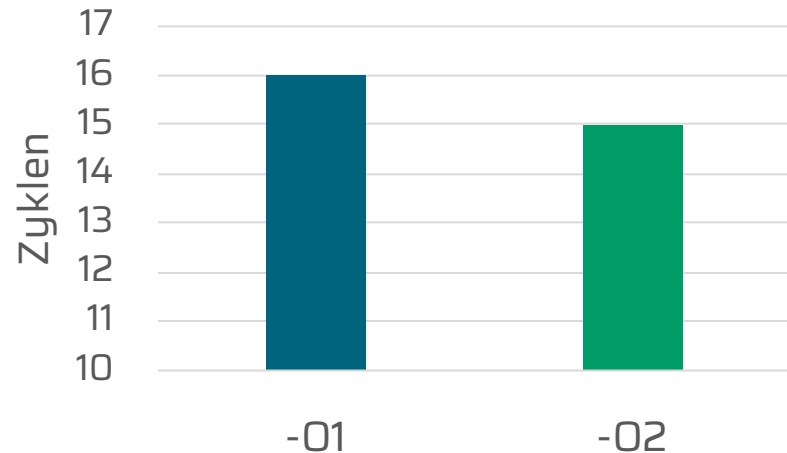
```
square(int):  
    push   {r7}  
    sub    sp, sp, #12  
    add    r7, sp, #0  
    str    r0, [r7, #4]  
    ldr    r3, [r7, #4]  
    ldr    r2, [r7, #4]  
    mul    r3, r2, r3  
    mov    r0, r3  
    adds   r7, r7, #12  
    mov    sp, r7  
    ldr    r7, [sp], #4  
    bx     lr
```

# Hypothese #1

## Der Unterschied zwischen minimaler und keiner Optimierung ist riesig.

# Beispiel 2: Pipeline

```
int DependentOps(int x) {
    int tmp = x/3;
    int tmp2 = x/7;
    return tmp+tmp2;
}
```



DependentOps\_01(int):

ldr	r3, .L2
smull	r2, r3, r3, r0
asrs	r1, r0, #31
subs	r3, r3, r1
ldr	r2, .L2+4
smull	ip, r2, r2, r0
add	r0, r0, r2
rsb	r0, r1, r0, asr #2
add	r0, r0, r3
bx	lr

.L2:

```
.word 1431655766
.word -1840700269
```

DependentOps\_02(int):

ldr	r3, .L3
ldr	r1, .L3+4
smull	r2, r3, r3, r0
add	r3, r3, r0
asrs	r2, r0, #31
smull	r1, r0, r1, r0
rsb	r3, r2, r3, asr #2
subs	r0, r0, r2
add	r0, r0, r3
bx	lr

.L3:

```
.word -1840700269
.word 1431655766
```



## Hypothese # 2

In der Umsetzung zwischen einzelnen Statements und Assembly ist der Compiler besser als Sie.

# Beispiel 3: FPU vs Soft-FPU

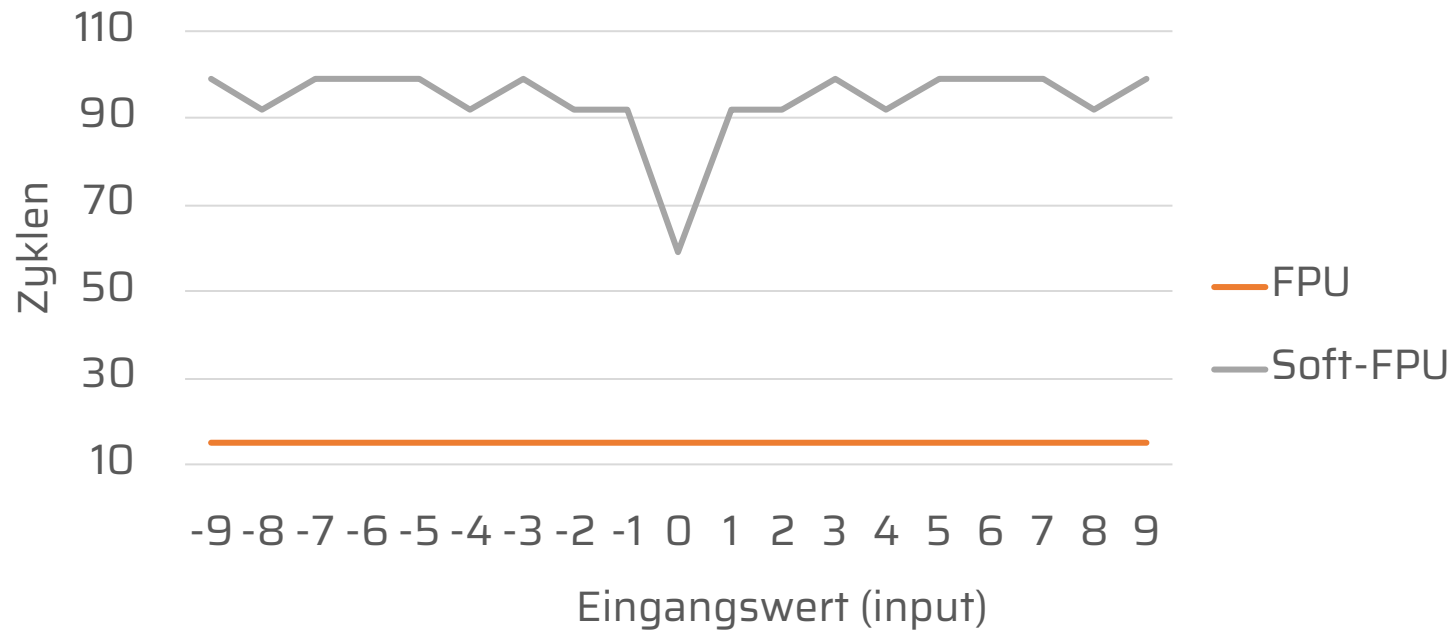
```
int MultiplyWithPi(int input) {  
    return input * 3.14159265359f;  
}
```

```
MultiplyWithPi_FPU(int):  
    vmov     s15, r0 @ int  
    vldr.32 s14, .L3  
    vcvt.f32.s32    s15, s15  
    vmul.f32      s15, s15, s14  
    vcvt.s32.f32   s15, s15  
    vmov     r0, s15 @ int  
    bx      lr  
.L3:  
    .word    1078530011
```

```
MultiplyWithPi_SoftFPU(int):  
    push     {r3, lr}  
    bl      __aeabi_i2f  
    ldr      r1, .L4  
    bl      __aeabi_fmul  
    bl      __aeabi_f2iz  
    pop      {r3, pc}  
.L4:  
    .word    1078530011
```

# Beispiel 3: FPU vs Soft-FPU

```
int MultiplyWithPi(int input) {  
    return input * 3.14159265359f;  
}
```

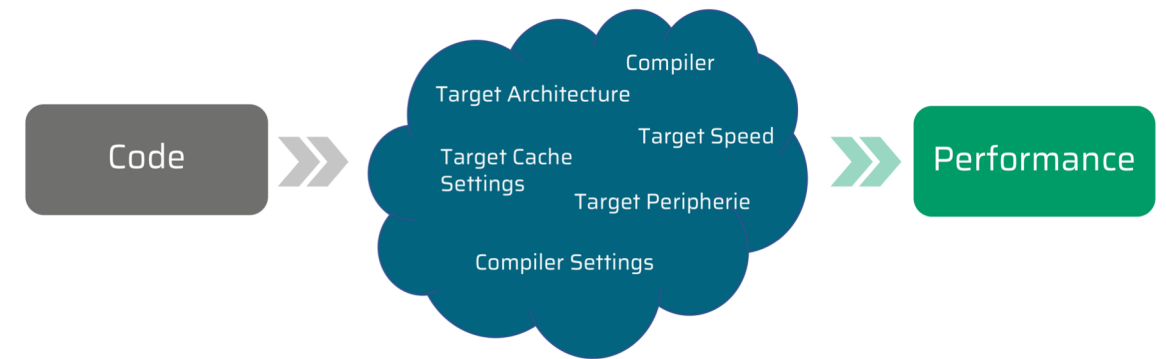


Hypothese #3  
Software-FPU ~ 6x langsamer und nicht  
deterministisch.

# Example 4: CRC Berechnung

## Cyclic Redundancy Check

- Direkte Berechnung
- Lookup-Tabelle
- Hardware-Unterstützung



## Online Benchmarking

- Code auf echter Hardware ausführen und messen.
- Kostenfrei nutzbar.
- <https://barebench.com>



# barebench.com

## - Demo -

# Hypothese #4

## Performance *kann* von der Taktrate abhängen.

# Hypothese # 5

## Caching ist für hohe Taktraten essentiell.

# Zusammenfassung

Unwissenheit eingestehen.

Performance messen.

Aus Messungen Hypothesen ableiten.

Hypothesen diskutieren und verbreiten.

Vorurteile daten-basiert widerlegen.

# Lassen Sie uns Embedded-Systeme besser machen!

Wir unterstützen Sie dabei mit Training und Beratung.