

2º curso / 2º cuatr.  
Grado Ing. Inform.

# Arquitectura de Computadores (AC)

## Cuaderno de prácticas.

### Bloque Práctico 4. Optimización de código

Félix Ramírez García

Grupo A3 con profesor Christian Morillas

Fecha de entrega: 27-05-2019

Fecha evaluación en clase: 27-05-2019

---

**Denominación de marca del chip de procesamiento o procesador (se encuentra en /proc/cpuinfo):**

model name : Intel(R) Core(TM) i5-9600K CPU @ 3.70GHz

**Sistema operativo utilizado:** Ubuntu 18.04 (virtualización nativa de windows)

**Versión de gcc utilizada:** gcc (Ubuntu 7.3.0-27ubuntu1~18.04) 7.3.0

**Volcado de pantalla que muestre lo que devuelve `lscpu` en la máquina en la que ha tomado las medidas:**

Architecture: x86\_64

CPU op-mode(s): 32-bit, 64-bit

Byte Order: Little Endian

CPU(s): 6

On-line CPU(s) list: 0-5

Thread(s) per core: 1

Core(s) per socket: 6

Socket(s): 1

Vendor ID: GenuineIntel

CPU family: 6

Model: 158

Model name: Intel(R) Core(TM) i5-9600K CPU @ 3.70GHz

Stepping: 12

CPU MHz: 3696.000

CPU max MHz: 3696.0000

BogoMIPS: 7392.00

Virtualization: VT-x

Hypervisor vendor: Windows Subsystem for Linux

Virtualization type: container

Flags: fpu vme de pse tsc msr pae mce cx8 apic sep mtrr pge mca cmov pat pse36 clflush dts acpi mmx fxsr sse sse2 ss ht tm pbe syscall nx pdpe1gb rdtscp lm pni pclmulqdq dtes64 monitor ds\_cpl vmx smx est tm2 ssse3 fma cx16 xtpr pdcm pcid sse4\_1 sse4\_2 x2apic movbe popcnt tsc\_deadline\_timer aes xsave osxsave avx f16c rdrand

1. Para el núcleo que se muestra en el Figura 1, y para un programa que implemente la multiplicación de matrices con datos flotantes en doble precisión (use variables globales):

1.1 Modifique el código C para reducir el tiempo de ejecución (evalúe el tiempo y modifique sólo el trozo que hace la multiplicación y el trozo que se muestra en la Figura 1). Justifique los tiempos obtenidos (use `-O2`) a partir de la modificación realizada. Incorpore los códigos modificados en el cuaderno.

A continuación se muestra el código de `figura1-original.c`:

```
#include <stdio.h>
#include <time.h>

struct{
    int a;
    int b;
} s[5000];

int main(){
    int ii, X1, X2, i;
    int R[40000];
    struct timespec ini, fin;
    double time;

    clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &ini);
    for(ii=0;ii<40000;ii++){
        X1=0; X2=0;
        for(i=0;i<5000;i++) X1+=2*s[i].a+ii;
        for(i=0;i<5000;i++) X2+=3*s[i].b-ii;

        if(X1<X2) R[ii]=X1;
        else R[ii]=X2;
    }
    clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &fin);

    time=(double)(fin.tv_sec-ini.tv_sec)+
        [(double)]((fin.tv_nsec-ini.tv_nsec)/1.e+9);

    printf("R[0]=%d\tR[39999]=%d\n",R[0], R[39999]);
    printf("Time: %11.9f\n", time);
}
```

### 1.1. MODIFICACIONES REALIZADAS :

**Modificación a) –explicación–:** Realizar los dos bucles distintos en uno solo

**Modificación b) –explicación–:** Reducir el número de iteraciones del bucle más interno

## 1.1. CÓDIGOS FUENTE MODIFICACIONES

a) A continuación se muestran en orden los códigos de `figura1-modificado_a.c`

```
#include <stdio.h>
#include <time.h>
#include "figura1_a.h"

int main(){
    int ii, X1, X2, i;
    int R[40000];
    struct timespec ini, fin;
    double time;

    clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &ini);
    auxiliar(ii,X1,X2,i,R); //definicion en figura1_a.h
    clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &fin);

    time=(double)(fin.tv_sec-ini.tv_sec)+(double)((fin.tv_nsec-ini.tv_nsec)/

    printf("R[0]=%d\tR[39999]=%d\n",R[0], R[39999]);
    printf("Time: %11.9f\n", time);
}
```

y de `figura1_a.h` :

```
struct{
    int a;
    int b;
} s[5000];

void auxiliar(int ii, int X1, int X2 , int i, int R[]){
    for(ii=0;ii<40000;ii++){
        X1=0; X2=0;
        for(i=0;i<5000;i++) {
            X1+=2*s[i].a+ii;
            X2+=3*s[i].b-ii;
        }

        if(X1<X2) R[ii]=X1;
        else R[ii]=X2;
    }
}
```

A continuación se muestra la compilación y resultado de `figura1-modificado_a.c`

```
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/felix/Desktop/Google_drive/AC/Practicas/Entre  
ga/bp4_RamirezGarciaFelix/ejer1] 2019-05-23 Thursday  
$gcc -o figura1-modificado_a figura1-modificado_a.c -lrt  
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/felix/Desktop/Google_drive/AC/Practicas/Entre  
ga/bp4_RamirezGarciaFelix/ejer1] 2019-05-23 Thursday  
$gcc -S figura1-modificado_a.c -lrt
```

b) A continuación se muestran en orden los códigos de `figura1-modificado_b.c` y de `figura1_b.b` :

```
#include <stdio.h>
#include <time.h>
#include "figura1_a.h"

int main(){
    int ii, X1, X2, i;
    int R[40000];
    struct timespec ini, fin;
    double time;

    clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &ini);
    auxiliar(ii,X1,X2,i,R);
    clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &fin);

    time=(double)(fin.tv_sec-ini.tv_sec)+(double)((fin.tv_nsec-ini.tv_nsec)/

    printf("R[0]=%d\tR[39999]=%d\n",R[0], R[39999]);
    printf("Time: %11.9f\n", time);
}
```

```

struct{
    int a;
    int b;
} s[5000];

void auxiliar(int ii, int X1, int X2 , int i, int R[]) {
    for(ii=0;ii<40000;ii++){
        X1=0; X2=0;
        for(i=0;i<5000;i+=10) {
            X1+=2*s[i].a+ii; X2+=3*s[i].b-ii;
            X1+=2*s[i+1].a+ii; X2+=3*s[i+1].b-ii;
            X1+=2*s[i+2].a+ii; X2+=3*s[i+2].b-ii;
            X1+=2*s[i+3].a+ii; X2+=3*s[i+3].b-ii;
            X1+=2*s[i+4].a+ii; X2+=3*s[i+4].b-ii;
            X1+=2*s[i+5].a+ii; X2+=3*s[i+5].b-ii;
            X1+=2*s[i+6].a+ii; X2+=3*s[i+6].b-ii;
            X1+=2*s[i+7].a+ii; X2+=3*s[i+7].b-ii;
            X1+=2*s[i+8].a+ii; X2+=3*s[i+8].b-ii;
            X1+=2*s[i+9].a+ii; X2+=3*s[i+9].b-ii;
        }

        if(X1<X2) R[ii]=X1;
        else R[ii]=X2;
    }
}

```

A continuación se muestra la compilación y resultado de `figura1-modificado_b.c`

```

[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/felix/Desktop/Google_drive/AC/Practicas/Entre
ga/bp4_RamirezGarciaFelix/ejer1] 2019-05-23 Thursday
$gcc -o figura1-modificado_b figura1-modificado_b.c -lrt
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/felix/Desktop/Google_drive/AC/Practicas/Entre
ga/bp4_RamirezGarciaFelix/ejer1] 2019-05-23 Thursday
$gcc -S figura1-modificado_b.c -lrt

```

### 1.1. TIEMPOS:

Para la toma de tiempos se han ejecuta los 3 programas como muestra la siguiente imagen:

```
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/felix/Desktop/Google_drive/AC/Practicas/Entrega/bp4_RamirezGarciaFelix/ejer1] 2019-05-23 Thursday
$./figura1-original
R[0]=0 R[39999]=-199995000
Time: 0.615945500
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/felix/Desktop/Google_drive/AC/Practicas/Entrega/bp4_RamirezGarciaFelix/ejer1] 2019-05-23 Thursday
$./figura1-modificado_a
R[0]=0 R[39999]=-199995000
Time: 0.399110700
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/felix/Desktop/Google_drive/AC/Practicas/Entrega/bp4_RamirezGarciaFelix/ejer1] 2019-05-23 Thursday
$./figura1-modificado_b
R[0]=0 R[39999]=-199995000
Time: 0.400449300
```

Modificación	Tiempo
Sin modificar	<i>0.615945500</i>
Modificación a)	0.399110700
Modificación b)	0.400449300

### 1.1. COMENTARIOS SOBRE LOS RESULTADOS Y JUSTIFICACIÓN DE LAS MEJORAS EN TIEMPO:

En la estructura los datos están seguidos unos de otros (a1, b1, a2, b2, a3, b3...). Por lo que en si lo ejecutamos seguido (el calculo con la variable 'a' y después el calculo con la variable 'b') vemos bastante mejora en el tiempo. La segunda mejora también ha sido bastante efectiva ya que nos hemos quitado 5000/10 comparaciones y saltos del bucle for con respecto a la ejecución anterior. Los archivos se han dividido en .c y .h respectivamente por la comodidad de localizar la función en el código ensamblador generado..

1.2 Genere los códigos en ensamblador para el original y dos códigos modificados obtenidos en el punto anterior (incluido el que supone menor tiempo de ejecución) e incorpórellos al cuaderno de prácticas. Destaque las diferencias entre ellos en el código ensamblador.

figura1-original	figura1-modificado_a	figura1-modificado_b
<pre>.L3:     movl (%rax), %edx     addq \$8, %rax     leal (%rdi,%rdx,2), %edx     addl %edx, %ecx     cmpq \$s+40000, %rax     jne .L3     movl \$s+4, %eax     xorl %esi, %esi     .p2align 4,,10     .p2align 3  .L4:     movl (%rax), %edx     addq \$8, %rax     leal (%rdx,%rdx,2), %edx     subl %edi, %edx     addl %edx, %esi     cmpq \$s+40004, %rax     jne .L4</pre>	<pre>.L3:     movl (%rax), %edx     leal (%rdi,%rdx,2), %edx     addl %edx, %ecx     movl 4(%rax), %edx     addq \$8, %rax     leal (%rdx,%rdx,2), %edx     subl %edi, %edx     addl %edx, %esi     cmpq \$s+40000, %rax     jne .L3</pre> <p>Como vemos, aquí a parte de realizar muchos menos saltos, estos son más pequeños. En la versión original realiza el salto de 8 posiciones <math>5000 \times 2</math> veces, mientras que aquí lo realizamos la mitad de veces, además de evitarnos los saltos de ejecutar dos bucles.</p>	<pre>    movl 8(%rax), %r10d     addl %esi, %ecx     movl 12(%rax), %esi     leal (%rdx,%r10,2), %r10d     leal (%rsi,%rsi,2), %esi     addl %r10d, %r9d     movl 16(%rax), %r10d     subl %edx, %esi     addl %esi, %ecx  ....      movl 68(%rax), %ecx     leal (%rcx,%rcx,2), %ecx     subl %edx, %ecx     addl %ecx, %esi     movl 76(%rax), %ecx     addq \$80, %rax     leal (%rcx,%rcx,2), %ecx     subl %edx, %ecx     addl %esi, %ecx     cmpl \$5000, %edi     jne .L3</pre> <p>Con este algoritmo, en vez de estar haciendo saltos y comparaciones en la cabecera del for en cada iteración, nos ahorramos algunas iteraciones, ya que como vemos esos cálculos los hace seguidos dentro del bucle.</p>

1.3 (Ejercicio EXTRA) Intente mejorar los resultados obtenidos transformando el código ensamblador del programa para el que se han conseguido las mejores prestaciones de tiempo

Para optimizar algo mas el código podríamos eliminar los saltos sustituyendo las instrucciones jne por instrucciones cmovxx o setxx , así como usar instrucciones de prefetch para cargar zonas de memoria en cache antes de que sean solicitadas, evitándonos así atascos por acceso a memoria.

**Figura 1.** Código C++ que suma dos vectores

```

struct {
    int a;
    int b;
} s[5000];

main()
{
    ...
    for (ii=0; ii<40000;ii++) {
        X1=0; X2=0;
        for(i=0; i<5000;i++) X1+=2*s[i].a+ii;
        for(i=0; i<5000;i++) X2+=3*s[i].b-ii;

        if (X1<X2) R[ii]=X1 else R[ii]=X2;
    }
    ...
}

```

2. El benchmark Linpack ha sido uno de los programas más ampliamente utilizados para evaluar las prestaciones de los computadores. De hecho, se utiliza como base en la lista de los 500 computadores más rápidos del mundo (el Top500 Report). El núcleo de este programa es una rutina que opera con flotantes de doble precisión denominada DAXPY (*Double precision- real Alpha X Plus Y*) que multiplica un vector por una constante y los suma a otro vector (Lección 3/Tema 1):

```
for (i=1;i<=N,i++) y[i]= a*x[i] + y[i];
```

A continuación se muestra el código de daxpy.c :

```

#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <time.h>
#define max 33554432

int x[max], y[max];

int main(int argc, char *argv[]){
    int n, constante, i;
    struct timespec ini, fin;
    double time;

    if(argc<3){
        fprintf(stderr, "Falta el tamaño del vector y la constante");
        exit(-1);
    }

    n=atoi(argv[1]);
    constante=atoi(argv[2]);
    if(n>max) n=max;

    for(i=0;i<n;i++){
        x[i]=i;
        y[i]=i*i;
    }

    clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &ini);
    for(i=0;i<n;i++) y[i]= constante*x[i]+y[i];
    clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &fin);

    time=(double)(fin.tv_sec-ini.tv_sec)+
        ((double)((fin.tv_nsec-ini.tv_nsec)/1.e+9));

    printf("Time=%11.9f\ty[0]=%d, y[%d]=%d\n", time, y[0], n-1, y[n-1]);
}

```



2.1. Genere los programas en ensamblador para cada una de las siguientes opciones de optimización del compilador: -O0, -Os, -O2, -O3. Explique las diferencias que se observan en el código justificando al mismo tiempo las mejoras en velocidad que acarreen. Incorpore los códigos al cuaderno de prácticas y destaque las diferencias entre ellos. Sólo se debe evaluar el tiempo del núcleo DAXPY

A continuación se muestra una captura con la obtención del código ensamblador de daxpy con las diferentes optimizaciones:

```
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$gcc -O0 -S daxpy.c -lrt
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$gcc -Os -S daxpy.c -lrt
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$gcc -O2 -S daxpy.c -lrt
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$gcc -O3 -S daxpy.c -lrt
```

A continuación se muestra una captura con la compilación de daxpy con las diferentes optimizaciones:

```
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$gcc -O0 -o daxpyO0 daxpy.c -lrt
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$gcc -Os -o daxpyOs daxpy.c -lrt
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$gcc -O2 -o daxpyO2 daxpy.c -lrt
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$gcc -O3 -o daxpyO3 daxpy.c -lrt
```

A continuación se muestra una captura con la ejecución de las diferentes optimizaciones y una tabla con los resultados del tiempo:

```
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Us
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$./daxpy00 1000 5
Time=0.000002400          y[0]=0, y[999]=1002996
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Us
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$./daxpy0s 1000 5
Time=0.000001000          y[0]=0, y[999]=1002996
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Us
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$./daxpy02 1000 5
Time=0.000001100          y[0]=0, y[999]=1002996
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Us
elix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$./daxpy03 1000 5
Time=0.000000800          y[0]=0, y[999]=1002996
```

Tiempos ejec.	-O0	-Os	-O2	-O3
	0.000002400	0.000001000	0.000001100	0.000000800

A continuación se muestra una tabla con el código ensamblador de daxpy en sus diferentes optimizaciones:

daxpy00.s	daxpy0s.s	daxpy02.s	daxpy03.s
<pre>.file      "daxpy.c" .text .comm     x,134217728,32 .comm     y,134217728,32 .section  .rodata .align 8  .LC0: .string   "Falta el tama\ 303\261o del vector y la constante" .align 8  .LC2: .string   "Time= %11.9f\ty[0]=%d, y[%d]=%d\n" .section  .text.startup," ax",@progbits .globl    main .type    main, @function main: .LFB5: .cfi_startproc pushq    %rbp .cfi_def_cfa_offset 16 .cfi_offset 12, -16 pushq    %rbp .cfi_def_cfa_offset 24 .cfi_offset 6, -24 pushq    %rbx .cfi_def_cfa_offset 32</pre>	<pre>.file      "daxpy.c" .text .section  .rodata.str1.1, "aMS",@progbits,1 .LC0: .string   "Falta el tama\ 303\261o del vector y la constante" .LC2: .string   "Time= %11.9f\ty[0]=%d, y[%d]=%d\n" .section  .text.startup," ax",@progbits .globl    main .type    main, @function main: .LFB23: .cfi_startproc pushq    %r12 .cfi_def_cfa_offset 16 .cfi_offset 12, -16 pushq    %rbp .cfi_def_cfa_offset 24 .cfi_offset 6, -24 pushq    %rbx .cfi_def_cfa_offset 32</pre>	<pre>.text .section  .rodata.str1.8,"a MS",@progbits,1 .align 8 .LC0: .string   "Falta el tama\ 303\261o del vector y la constante" .align 8 .LC2: .string   "Time=%11.9f\ ty[0]=%d, y[%d]=%d\n" .section  .text.startup,"ax" ,@progbits .p2align 4,,15 .globl    main .type    main, @function main: .LFB41: .cfi_startproc pushq    %r13 .cfi_def_cfa_offset 16 .cfi_offset 13, -16 pushq    %r12 .cfi_def_cfa_offset 24 .cfi_offset 12, -24 pushq    %rbp</pre>	<pre>.file      "daxpy.c" .text .section  .rodata.str1.8," aMS",@progbits,1 .align 8 .LC1: .string   "Falta el tama\ 303\261o del vector y la constante" .align 8 .LC4: .string   "Time=%11.9f\ ty[0]=%d, y[%d]=%d\n" .section  .text.startup,"a x",@progbits .p2align 4,,15 .globl    main .type    main, @function main: .LFB41: .cfi_startproc pushq    %r14 .cfi_def_cfa_offset 16 .cfi_offset 14, -16 pushq    %r13 .cfi_def_cfa_offset 24 .cfi_offset 13, -24</pre>

84(%rbp)	.cfi_def_cfa_register 6 subq \$112, %rsp movl %edi,	-	.cfi_offset 3, -32 subq \$48, %rsp .cfi_def_cfa_offset 80 movq %fs:40, %rax movq %rax,	-	.cfi_def_cfa_offset 32 .cfi_offset 6, -32 pushq %rbx .cfi_def_cfa_offset 40 .cfi_offset 3, -40 subq \$56, %rsp .cfi_def_cfa_offset 96 movq %fs:40, %rax movq %rax, 40(%rsp) xorl %eax, %eax cmpl \$2, %edi jg .L2 movq stderr(%rip),	-	pushq %r12 .cfi_def_cfa_offset 32 .cfi_offset 12, -32 pushq %rbp .cfi_def_cfa_offset 40 .cfi_offset 6, -40 pushq %rbx .cfi_def_cfa_offset 48 .cfi_offset 3, -48 subq \$64, %rsp .cfi_def_cfa_offset 112 movq %fs:40, %rax movq %rax,	-
96(%rbp)	movq %rsi,	-	40(%rsp)	-	56(%rsp)	-	xorl %eax, %eax cmpl \$2, %edi jle .L23 movq 8(%rsi), %rdi movq %rsi, %rbx movl \$10, %edx xorl %esi, %esi call strtol@PLT movq 16(%rbx),	-
8(%rbp)	movq %fs:40, %rax movq %rax,	-	%rsi	-	%rdi	-	movq %rax, %rcx movl \$42, %edx movl \$1, %esi leaq .LC0(%rip),	-
%rax	xorl %eax, %eax cmpl \$2, -84(%rbp) jg .L2 movq stderr(%rip),	-	%rdi	-	%rbp	-	call fwrite@PLT movl \$-1, %edi call exit@PLT	-
%rdi	movq %rax, %rcx movl \$42, %edx movl \$1, %esi leaq .LC0(%rip),	-	.L2:	-	%ebx	-	movq 8(%rsi), %rdi movq %rsi, %rbp call atoi@PLT movq 16(%rbp),	-
.L2:	call fwrite@PLT movl \$-1, %edi call exit@PLT	-	%rdi	-	%ecx	-	movq 8(%rsi), %rdi movq %rsi, %rbp call atoi@PLT movq 16(%rbp),	-
%rax	movq -96(%rbp),	-	%ebx	-	%rdx	-	movl %eax, %ebx leaq y(%rip), %rbp call atoi@PLT cmpl \$33554432,	-
68(%rbp)	addq \$8, %rax movq (%rax), %rax movq %rax, %rdi call atoi@PLT movl %eax,	-	%ecx	-	.L3:	-	cmpl %ebx, %eax jge .L10 movl %eax, %ecx movl %eax, (%rdx,	-
%rax	movq -96(%rbp),	-	.L3:	-	%rsi	-	imull %eax, %ecx movl %ecx,	-
60(%rbp)	addq \$16, %rax movq (%rax), %rax movq %rax, %rdi call atoi@PLT movl %eax,	-	0(%rbp,%rax,4)	-	.L10:	-	incq %rax jmp .L3	-
68(%rbp)	cmpl \$33554432,	-	%rax,4)	-	.L5:	-	leaq 8(%rsp), %rsi xorl %edi, %edi call clock_gettime@PLT leaq x(%rip), %rdx xorl %eax, %eax	-
68(%rbp)	jle .L3 movl \$33554432,	-	.L10:	-	.L5:	-	cmpl %eax, %ebx jle .L11 movl (%rdx,	-
.L3:	movl \$0, -64(%rbp) jmp .L4	-	%rsi	-	.L11:	-	leaq 24(%rsp),	-
.L5:	movl -64(%rbp),	-	%rsi	-	%rax	-	xorl %edi, %edi call clock_gettime@PLT movq 32(%rsp),	-
%eax	cltq leaq 0(,%rax,4),	-	%rax	-	%rax	-	subq 16(%rsp),	-
%rcx	leaq x(%rip), %rax movl -64(%rbp),	-	%rax,4)	-	%rax	-		-
%edx	movl %edx, (%rcx,	-	0(%rbp,%rax,4)	-	%rax	-		-
%rax)	movl -64(%rbp),	-	.L11:	-	%rsi	-		-
%eax	imull -64(%rbp),	-	%rsi	-	%rax	-		-
%eax	movl %eax, %edx movl -64(%rbp),	-	%rsi	-	%rax	-		-
%eax	cltq leaq 0(,%rax,4),	-	%rsi	-	%rax	-		-
%rcx	leaq y(%rip), %rax movl %edx, (%rcx,	-	%rsi	-	%rax	-		-
%rax)	movl %edx, (%rcx,	-	%rsi	-	%rax	-		-

.L4:	addl	\$1, -64(%rbp)	%ecx	leal	-1(%rbx),	leaq	.LC2(%rip), %rsi	punpckldq	%xmm0, %xmm2	
%eax	movl	-64(%rbp),	%rsi	leaq	.LC2(%rip),	pxor	%xmm1,	movaps	%xmm2,	
%eax	cmpl	-68(%rbp),		movl	\$1, %edi	movslq	%ecx, %rdx	0(%rbp,%rax)	addq	\$16, %rax
%rax	jl	.L5	%rdx,4)	movslq	%ecx, %rdx	movl	(%rbx,%rdx,4),	cmpl	%edx, %ecx	.L5
	leaq	-48(%rbp),	%rdx,4)	movl	0(%rbp,	movl	y(%rip), %edx	ja	.L5	%ebx, %eax
	movq	%rax, %rsi	%edx	movl	y(%rip),	cvtsi2sdq	%rax, %xmm0	movl	\$-4, %eax	%eax, %ebx
	movl	\$0, %edi	%xmm0	cvtsi2sdq	%rax,	movq	16(%rsp), %rax	cmpl	%eax, %ebx	.L24
	call	clock_gettime@PLT	%rax	movq	24(%rsp),	subq	(%rsp), %rax	je	.L24	
	movl	\$0, -64(%rbp)	%rax	subq	8(%rsp),	cvtsi2sdq	%rax, %xmm1	.L4:	movl	%eax, %ecx
.L7:	jmp	.L6	%rax	subq	8(%rsp),	divsd	.LC1(%rip),	movslq	%eax, %rdx	%eax, %ecx
%eax	movl	-64(%rbp),	%rax	cvtsi2sdq	%rax,	addsd	%xmm1,	imull	%eax, %ecx	%eax,
%eax	cltq		%xmm1	movb	\$1, %al	call		movl	%ecx, 0(%rbp,	(%r12,%rdx,4)
%rdx	leaq	0(,%rax,4),	%xmm0	divsd	.LC1(%rip),	__printf_chk@PLT		leal	1(%rax), %edx	
%eax	leaq	x(%rip), %rax	%xmm0	addsd	%xmm1,	xorl	%eax, %eax	cmpl	%edx, %ebx	
%eax	imull	-60(%rbp),	%xmm0	call		movq	40(%rsp), %rsi	jle	.L7	%edx, %rcx
%eax	movl	%eax, %edx	%rdx	__printf_chk@PLT		xorq	%fs:40, %rsi	addl	\$2, %eax	%edx,
%eax	movl	-64(%rbp),		xorl	%eax, %eax	.cfi_restore_state		movl	%edx,	(%r12,%rcx,4)
	cltq			movq	40(%rsp),	.cfi_def_cfa_offset 40		imull	%edx, %edx	%eax, %ebx
%rcx	leaq	0(,%rax,4),	.L7:	xorq	%fs:40, %rdx	.cfi_def_cfa_offset 32		cmpl	%edx, 0(%rbp,	%rcx,4)
%eax	leaq	y(%rip), %rax		je	.L7	.cfi_def_cfa_offset 24		jle	.L7	%eax, %rdx
%ecx	leal	(%rdx,%rax),		call	__stack_chk_fail@PLT	.cfi_def_cfa_offset 16		movslq	%eax, %rdx	%eax,
%eax	movl	-64(%rbp),		addq	\$48, %rsp	.cfi_def_cfa_offset 8		imull	%eax, %eax	(%r12,%rdx,4)
%eax	cltq			popq	%rbx	.cfi_def_cfa_offset 8		movl	%eax, 0(%rbp,	%rdx,4)
%rdx	leaq	0(,%rax,4),	.LFE23:	ret		.cfi_def_cfa_offset 8		leaq	16(%rsp), %rsi	
%rax)	leaq	y(%rip), %rax		.cfi_endproc		.cfi_def_cfa_offset 8		xorl	%edi, %edi	
%eax	addl	\$1, -64(%rbp)		.size	main, -.main	.cfi_def_cfa_offset 8	.L3:	call	clock_gettime@PLT	
.L6:	movl	-64(%rbp),		.comm	y,134217728,32	.cfi_def_cfa_offset 8		jmp	.L7	
%eax	cmpl	-68(%rbp),		.comm	x,134217728,32	.cfi_def_cfa_offset 8		call	__stack_chk_fail@PLT	
%eax	jl	.L7		.section	.rodata.cst8,"a	.cfi_def_cfa_offset 8		movq	stderr(%rip),	
%rax	leaq	-32(%rbp),	M",@progbits,8	.align	8	.cfi_def_cfa_offset 8		leaq	.LC0(%rip), %rdi	
	movq	%rax, %rsi	.LC1:	.long	0	.cfi_def_cfa_offset 8		movl	\$42, %edx	
	movl	\$0, %edi		.long	1104006501	.cfi_def_cfa_offset 8		movl	\$1, %esi	
	call	clock_gettime@PLT	(Ubuntu 7.3.0-27ubuntu1~18.04)	.ident	"GCC:	.cfi_def_cfa_offset 8		call	fwrite@PLT	
%rdx	movq	-32(%rbp),	7.3.0"	.section	.note.GNU-	.cfi_def_cfa_offset 8		orl	\$-1, %edi	
%rax	movq	-48(%rbp),	stack,"",@progbits			.cfi_def_cfa_offset 8		call	exit@PLT	
	subq	%rax, %rdx				.cfi_def_cfa_offset 8		call	.cfi_endproc	
%rdx	movq	-24(%rbp),				.cfi_def_cfa_offset 8		.LFE41:		
%rax	movq	-40(%rbp),				.cfi_def_cfa_offset 8		.size	main, -.main	
	subq	%rax, %rdx				.cfi_def_cfa_offset 8		.comm	y,134217728,32	
	movq	%rdx, %rax				.cfi_def_cfa_offset 8		.comm	x,134217728,32	
	cvtsi2sdq	%rax, %xmm1				.cfi_def_cfa_offset 8		.section	.rodata.cst8,"aM"	
	movq	-24(%rbp),				.cfi_def_cfa_offset 8		.align	8	
	movq	-40(%rbp),				.cfi_def_cfa_offset 8		.long	0	
	subq	%rax, %rdx				.cfi_def_cfa_offset 8		.long	1104006501	
	movq	%rdx, %rax				.cfi_def_cfa_offset 8		.ident	"GCC: (Ubuntu	
						.cfi_def_cfa_offset 8		7.3.0-27ubuntu1~18.04) 7.3.0"		
						.cfi_def_cfa_offset 8		.section	.note.GNU-	
						.cfi_def_cfa_offset 8		stack,"",@progbits		

<pre> cvtsi2sdq %rax, %xmm0 movsd .LC1(%rip), %xmm2 divsd %xmm2, %xmm0 addsd %xmm1, %xmm0 movsd %xmm0, - 56(%rbp) movl -68(%rbp), %eax subl \$1, %eax cltq leaq 0(,%rax,4), %rdx leaq y(%rip), %rax movl (%rdx,%rax), %edx movl -68(%rbp), %eax leal -1(%rax), %edi movl y(%rip), %esi movq -56(%rbp), %rax movl %edx, %ecx movl %edi, %edx movq %rax, - 104(%rbp) movsd -104(%rbp), %xmm0 leaq .LC2(%rip), %rdi movl \$1, %eax call printf@PLT movl \$0, %eax movq -8(%rbp), %rsi xorq %fs:40, %rsi je .L9 call __stack_chk_fail@PLT .L9: leave .cfi_def_cfa 7, 8 ret .cfi_endproc .LFE5: .size main, .-main .section .rodata .align 8 .LC1: .long 0 .long 1104006501 .ident "GCC: (Ubuntu 7.3.0-27ubuntu1~18.04) 7.3.0" .section .note.GNU- stack,"",@progbits </pre>			<pre> pmuludq -16(%rdx), %xmm0 pshufd \$8, %xmm0, %xmm0 addq \$16, %rax punpckldq %xmm1, %xmm0 padd -16(%rax), %xmm0 movaps %xmm0, - 16(%rax) cmpl %ecx, %esi jb .L9 movl %ebx, %eax andl \$-4, %eax cmpl %ebx, %eax je .L12 .L11: movslq %eax, %rdx movl (%r12,%rdx,4), %ecx imull %r13d, %ecx addl %ecx, 0(%rbp, %rdx,4) leal 1(%rax), %edx cmpl %ebx, %edx jge .L12 movslq %edx, %rdx addl \$2, %eax movl (%r12,%rdx,4), %ecx imull %r13d, %ecx addl %ecx, 0(%rbp, %rdx,4) cmpl %ebx, %eax jge .L12 cltq imull (%r12,%rax,4), %r13d addl %r13d, 0(%rbp,%rax,4) .L12: leaq 32(%rsp), %rsi xorl %edi, %edi call clock_gettime@PLT movq 40(%rsp), %rax pxor %xmm0, %xmm0 subq 24(%rsp), %rax pxor %xmm1, %xmm1 leal -1(%rbx), %ecx leaq .LC4(%rip), %rsi movl \$1, %edi movslq %ecx, %rdx cvtsi2sdq %rax, %xmm0 movq 32(%rsp), %rax subq 16(%rsp), %rax movl 0(%rbp, %rdx,4), %r8d movl y(%rip), %edx cvtsi2sdq %rax, %xmm1 movl \$1, %eax divsd .LC3(%rip), </pre>
---	--	--	---

			<pre> %xmm0    addsd    %xmm1, %xmm0    call           __printf_chk@PLT           xorl     %eax, %eax           movq     56(%rsp), %rdi           xorq     %fs:40, %rdi           jne      .L25           addq     \$64, %rsp           .cfi_restore_state           .cfi_def_cfa_offset 48           popq     %rbx           .cfi_def_cfa_offset 40           popq     %rbp           .cfi_def_cfa_offset 32           popq     %r12           .cfi_def_cfa_offset 24           popq     %r13           .cfi_def_cfa_offset 16           popq     %r14           .cfi_def_cfa_offset 8           ret  .L24:           .cfi_restore_state           leaq     16(%rsp), %rsi           xorl     %edi, %edi           call           clock_gettime@PLT           jmp      .L13  .L3:           leaq     16(%rsp), %rsi           xorl     %edi, %edi           leaq     y(%rip), %rbp           call           clock_gettime@PLT           jmp      .L12  .L15:           xorl     %eax, %eax           leaq     x(%rip), %r12           leaq     y(%rip), %rbp           jmp      .L4  .L16:           xorl     %eax, %eax           jmp      .L11  .L25:           call           __stack_chk_fail@PLT  .L23:           movq     stderr(%rip), %rcx           leaq     .LC1(%rip), %rdi           movl     \$42, %edx           movl     \$1, %esi           call     fwrite@PLT           orl      \$-1, %edi           call     exit@PLT           .cfi_endproc  .LFE41:           .size     main, .-main           .comm           y,134217728,32           .comm           x,134217728,32           .section  .rodata.cst16," aM",@progbits,16           .align 16  .LC0:           .long     0           .long     1 </pre>
--	--	--	--

			<pre> .long    2 .long    3 .align   16 .LC2: .long    4 .long    4 .long    4 .long    4 .section .rodata.cst8,"a M",@progbits,8 .align   8 .LC3: .long    0 .long    1104006501 .ident   "GCC: (Ubuntu 7.3.0-27ubuntu1~18.04) 7.3.0" .section .note.GNU- stack,"",@progbits </pre>
--	--	--	--

Se puede apreciar claramente que la optimización O3 genera un número de instrucciones mayor, ya que usa instrucciones con mayor complejidad para obtener un mejor rendimiento, como es el caso de usar instrucciones 'pmuludq' que es una instrucción del conjunto SSE2 y instrucciones MMX con una extensión de hasta 128 bits.

O0: No hay optimización con respecto al código original, es la opción por defecto.

O1: Se optimiza usando las opciones de O2 que no aumenten el tamaño del código.

O2: Se optimiza el número de instrucciones en comparación a O0, pero aquí si usa las opciones de optimización que aumentan el tamaño del código, aunque el aumento de tamaño es insignificante.

O3: Activa las opciones que hacen que el tiempo de compilación y el uso de memoria aumente

2.2. (Ejercicio EXTRA) Para la mejor de las opciones, obtenga los tiempos de ejecución con distintos valores de N y determine para su sistema los valores de Rmax (valor máximo del número de operaciones en coma flotante por unidad de tiempo), Nmax (valor de N para el que se consigue Rmax), y N1/2 (valor de N para el que se obtiene Rmax/2). Estime el valor de la velocidad pico (Rpico) del procesador y compárela con el valor obtenido para Rmax. -Consulte la Lección 3 del Tema 1.

Para proceder al cálculo vamos a ejecutar el programa como se muestra en la siguiente imagen:

```

$ ./daxpy03 1000 10
Time=0.000001000      y[0]=0, y[999]=1007991
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/fe
lix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$ ./daxpy03 10000 10
Time=0.000002700      y[0]=0, y[9999]=100079991
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/fe
lix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$ ./daxpy03 100000 10
Time=0.000026300      y[0]=0, y[99999]=1410865399
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/fe
lix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$ ./daxpy03 1000000 10
Time=0.000438900      y[0]=0, y[999999]=-719379977
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/fe
lix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$ ./daxpy03 10000000 10
Time=0.004160100      y[0]=0, y[9999999]=356447223
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/fe
lix/ejer2] 2019-05-25 Saturday
$ ./daxpy03 100000000 10
Time=0.012837700      y[0]=0, y[33554431]=268435447
[FelixRamirezGarcia felix@DESKTOP-7NIGAKN:/mnt/c/Users/fe

```

Considerando los tiempos de la imagen:

$$R = N.^{\circ} \text{ instrucciones en coma flotante} / \text{TCPU} * 10^9$$

N = 1000	R= $3*10^8 / 0.000001000*10^9 = 300000$
N = 4000	R= $3*10^8 / 0.000002000*10^9 = 150000$
N = 10000	R= $3*10^8 / 0.000002700*10^9 = 111111,11$
N = 100000	R= $3*10^8 / 0.000026300*10^9 = 11406,84$
N = 1000000	R= $3*10^8 / 0.000438900*10^9 = 683,52$
N = 10000000	R= $3*10^8 / 0.004160100*10^9 = 72,11$

$$R_{\max} = 300000$$

$$N_{\max} = 1000$$

$$N_{1/2} = 4000$$

La velocidad pico de mi procesador es de 3.70GHz , que se corresponde con el valor obtenido para  $N_{1/2}$  , que es muy inferior al valor de  $R_{\max}$ .