



**DEPARTAMENTO
DE COMPUTACION**

Facultad de Ciencias Exactas y Naturales - UBA

Trabajo Práctico Final

Modelo Navier Stokes 2D

28 de febrero de 2018

Organización del Computador II

Integrante	LU	Correo electrónico
Ventura, Martín Alejandro	249/11	venturamartin90@gmail.com
Muiño, María Laura	399/11	mmuino@dc.uba.com



**Facultad de Ciencias Exactas y
Naturales**

Universidad de Buenos Aires

Ciudad Universitaria - (Pabellón I/Planta Baja)

Intendente Güiraldes 2610 - C1428EGA

Ciudad Autónoma de Buenos Aires - Rep.
Argentina

Tel/Fax: (++54 +11) 4576-3300

<http://www.exactas.uba.ar>

1. INTRODUCCIÓN

Los flujos son gobernados por ecuaciones diferenciales parciales, que representan las leyes de conservación de masa, momento y energía. La dinámica de fluidos computacional se encarga de resolver esas ecuaciones diferenciales utilizando técnicas de análisis numérico. Las computadoras son utilizadas para realizar los cálculos requeridos para simular la interacción entre líquidos, gases y superficies definidas por las condiciones de borde. Disponer de más poder computacional es útil para disminuir el tiempo requerido para realizar las simulaciones, o aumentar la calidad de los resultados.

Para poder aumentar el poder computacional disponible, se utilizan a menudo, técnicas de cómputo en paralelo, o de cómputo vectorial. En este trabajo nos centraremos en la tecnología de cómputo vectorial SIMD (Single Instruction Multiple Data) de Intel.

Concretamente se desarrollará código en assembler, que utilizando las instrucciones de vectorización de los procesadores Intel, logre un aumento de rendimiento. Luego se comparará ese aumento de rendimiento con técnicas automáticas de vectorización o paralelización, tales como OpenMP, una API para el procesamiento multinúcleo con memoria compartida, y las optimizaciones disponibles en los compiladores ICC (Intel C Compiler) y g++, que a su vez utilizan instrucciones SIMD.

Hay diversos problemas de flujo conocidos que son utilizados frecuentemente para testear aplicaciones de este estilo. En este trabajo utilizaremos cavity flow. **si llegamos... y channel flow.**

El problema conocido como Lid-Driven Cavity Flow ha sido largamente usado como caso de validación para nuevos códigos y métodos. La geometría del problema es simple y bidimensional, las condiciones de borde son también sencillas. El caso estandar consta de un fluido contenido en un dominio cuadrado con condiciones de borde de Dirichlet en todas las paredes, con tres lados estacionarios y un lado en movimiento (con velocidad tangente a la pared), que induce velocidad en el fluido.

2. DESARROLLO

2.1. Discretización. El problema de Navier Stokes es gobernado por la siguiente ecuación

$$\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\vec{v} \cdot \nabla) \vec{v} = -\frac{1}{\rho} \nabla p + \nu \nabla^2 \vec{v}$$

Los operadores presentes en la primera ecuación presentada, al ser usados en su forma bidimensional, permiten una reescritura como la siguiente:

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} + \nu \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \right)$$

$$\frac{\partial v}{\partial t} + u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial y} + \nu \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} \right)$$

$$\frac{\partial^2 p}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 p}{\partial y^2} = -\rho \left(\frac{\partial u}{\partial x} \frac{\partial u}{\partial x} + 2 \frac{\partial u}{\partial y} \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} \frac{\partial v}{\partial y} \right)$$

Las primeras dos ecuaciones se corresponden con la velocidad en las direcciones en x e y, mientras que la tercera da cuenta de los efectos de la presión.

Comenzaremos con algunas definiciones. Al modelar con diferencias finitas, se utilizan ciertos reemplazos de los operadores diferenciales conocidos como discretizaciones. Como su nombre indica, estas son versiones discretas de los operadores, y se las usa bajo el supuesto de que en el límite se comportan de forma similar. Pasaremos ahora a definir algunas discretizaciones que serán utilizadas para modelar el problema.

Centradas de primer orden:

$$\frac{dU}{dx} = \frac{U_{i+1,j}^n - U_{i-1,j}^n}{2dx}$$

$$\frac{dU}{dy} = \frac{U_{i,j+1}^n - U_{i,j-1}^n}{2dy}$$

$$\frac{dU}{dt} = \frac{U_{i,j}^{n+1} - U_{i,j}^{n-1}}{2dt}$$

Centradas de segundo orden:

$$\frac{d^2 U}{dx^2} = \frac{U_{i+1,j}^n - 2*U_{i,j}^n + U_{i-1,j}^n}{dx^2}$$

$$\frac{d^2 U}{dy^2} = \frac{U_{i,j+1}^n - 2*U_{i,j}^n + U_{i,j-1}^n}{dy^2}$$

$$\frac{d^2 U}{dt^2} = \frac{U_{i,j}^{n+1} - 2*U_{i,j}^n + U_{i,j}^{n-1}}{dt^2}$$

Adelantadas de primer orden:

$$\frac{dU}{dx} = \frac{U_{i+1,j}^n - U_{i,j}^n}{dx}$$

$$\frac{dU}{dy} = \frac{U_{i,j+1}^n - U_{i,j}^n}{dy}$$

$$\frac{dU}{dt} = \frac{U_{i,j}^{n+1} - U_{i,j}^n}{dt}$$

Atrasadas de primer orden:

$$\frac{dU}{dx} = \frac{U_{i,j}^n - U_{i-1,j}^n}{\Delta x}$$

$$\frac{dU}{dy} = \frac{U_{i,j}^n - U_{i,j-1}^n}{\Delta y}$$

$$\frac{dU}{dt} = \frac{U_{i,j}^n - U_{i,j}^{n-1}}{\Delta t}$$

Reemplazando estas discretizaciones en las ecuaciones semi-acopladas de Navier Stokes obtenemos:

$$\begin{aligned} & \frac{u_{i,j}^{n+1} - u_{i,j}^n}{\Delta t} + u_{i,j}^n \frac{u_{i,j}^n - u_{i-1,j}^n}{\Delta x} + v_{i,j}^n \frac{u_{i,j}^n - u_{i,j-1}^n}{\Delta y} = \\ & -\frac{1}{\rho} \frac{p_{i+1,j}^n - p_{i-1,j}^n}{2\Delta x} + \nu \left(\frac{u_{i+1,j}^n - 2u_{i,j}^n + u_{i-1,j}^n}{\Delta x^2} + \frac{u_{i,j+1}^n - 2u_{i,j}^n + u_{i,j-1}^n}{\Delta y^2} \right) + F_u \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \frac{v_{i,j}^{n+1} - v_{i,j}^n}{\Delta t} + u_{i,j}^n \frac{v_{i,j}^n - v_{i-1,j}^n}{\Delta x} + v_{i,j}^n \frac{v_{i,j}^n - v_{i,j-1}^n}{\Delta y} = \\ & -\frac{1}{\rho} \frac{p_{i,j+1}^n - p_{i,j-1}^n}{2\Delta y} + \nu \left(\frac{v_{i+1,j}^n - 2v_{i,j}^n + v_{i-1,j}^n}{\Delta x^2} + \frac{v_{i,j+1}^n - 2v_{i,j}^n + v_{i,j-1}^n}{\Delta y^2} \right) + F_v \end{aligned}$$

$$\frac{p_{i+1,j}^n - 2p_{i,j}^n + p_{i-1,j}^n}{\Delta x^2} + \frac{p_{i,j+1}^n - 2p_{i,j}^n + p_{i,j-1}^n}{\Delta y^2} = \rho \left[\frac{1}{\Delta t} \left(\frac{u_{i+1,j}^n - u_{i-1,j}^n}{2\Delta x} + \frac{v_{i,j+1}^n - v_{i,j-1}^n}{2\Delta y} \right) \right]$$

Aquí en la ultima ecuación podemos ver que no se reemplazó directamente cada operador mediante las ecuaciones de discretización, sino que se agregó un término temporal, sin que hubiera en principio información sobre el tiempo en la ecuación de la presión. Este cambio se hace con el objetivo de acoplar la ecuación de la presión con las ecuaciones de velocidad. El mecanismo por el cual la adición de este nuevo término acopla las ecuaciones, no se presentará en este trabajo.

Cabe aclarar que al discretizar, se puede modelar el sistema mediante un método implícito o explícito. Un método implícito, o parcialmente implícito, incluiría una ponderación entre los valores de las variables en la iteración n , y la iteración $n+1$. En este trabajo utilizaremos un método explícito, ya que el sistema de ecuaciones determinado por un método explícito es lineal, y resulta en relaciones donde un elemento en la iteración $n+1$ depende de otros en la iteración n , pudiendo entonces realizarse los reemplazos en las matrices que representan el sistema de forma directa, y resultando así en una implementación con menor dependencia de datos. Un método implícito da como resultado un sistema no lineal, en el cual hay que hacer uso de algún método de resolución de sistemas no lineales, como punto fijo, lo cual aumenta la complejidad de la implementación.

2.2. Implementación. La implementación fue realizada completamente en C++, excepto por la sección donde es crítico el rendimiento, la cual fue programada en C++ y Assembler. Esta sección es la correspondiente a la función *calcVelocities*, que como su nombre indica, calcula las velocidades en cada punto.

El programa define las matrices U1, U2, V1, V2, P1, P2, que representan el estado del sistema en una iteración para la velocidad en u , en v , y la presión, y luego estas mismas en la iteración siguiente.

Se definen las condiciones iniciales del problema, y luego se utiliza un método explícito para calcular los nuevos valores del sistema. Estos son guardados en U2, V2, y P2. Seguido de esto, el programa reemplaza los valores de U1, V1, y P1, por aquellos de U2, V2 y P2, quedado así preparado para la siguiente iteración.

Se implementó también una clase *mat2*, que representa una matriz, y que contiene un puntero a un arreglo de números de punto flotante de simple precisión y dos enteros que representan el tamaño en filas y columnas de la matriz. Además la clase cuenta con funciones que realizan la abstracción de indexar en el arreglo calculando la posición del elemento buscado como la columna pedida, más la fila pedida multiplicada por la cantidad de columnas.

En cuanto a la vectorización, como se comentó anteriormente se utilizó la tecnología SIMD de Intel, de la forma descripta a continuación:

- Mediante una directiva *DEFINE* presente en el Makefile, se elije si se desea compilar con soporte para SIMD, soporte para OpenMP, ambos, o ninguno.
- El programa define las matrices necesarias con los valores iniciales según lo estipulado por el método de discretización utilizado.
- La sección del programa que realiza el cálculo consta de tres ciclos consecutivos. El primero cicla en la variable t , que representa el tiempo, el segundo en la variable i , que representa la altura, y el tercero en la variable j que representa el ancho.
- La paralelización mediante OpenMP se realiza en la variable i .
- La vectorización mediante SIMD, se realiza en la variable j . Es decir, en un solo llamado a la versión de Assembler de la función de cálculo se procesan 4 elementos consecutivos en memoria.
- Además, al utilizar SIMD, cuando se llega a un valor de j menor al ancho de los registros XMM dividido por el tamaño del tipo de datos flotante de presición simple, se cambia el procesamiento mediante SIMD por el de C++, hasta que j alcanza su valor máximo.
- Además, durante la simulación no se crean ni se destruyen matrices, sino que estas son reutilizadas cambiando los valores que contienen para no perder tiempo manejando memoria.

3. EXPERIMENTACION

Dedicamos este párrafo a describir las herramientas que usamos para experimentar en las próximas secciones. La herramienta que utilizamos para traducir el código de C++ a Assembler es *objdump*, en base a esto podemos hacer comparaciones entre el código de C++ y Assembler. Para medir tiempos de compilación y ejecución utilizamos el comando *time* y conservamos la medición de tiempo real, o sea, la correspondiente al tiempo que mide de un reloj de pared.

DUDA: nos hacemos los boludos con lo de la memoria?

3.1. Análisis del código generado. Usando la herramienta *objdump* sobre los archivos objeto (.o) del código de C++ (sin flags de optimización), obtuvimos y analizamos el código ensamblado por el compilador. Notamos las siguientes características del código generado que dan lugar a mejoras en el rendimiento:

- Dentro de la función *calcVelocities*, la función donde se realizan los cálculos que luego se vectorizarán, hay llamados a líneas consecutivas.
- Hay consultas a memorias innecesarias, por ejemplo, se pide un mismo valor a memoria varias veces, a pesar de haber sido guardado en un registro y nunca haber sido reemplazado con otro valor.
- Se manejan las variables locales almacenandolas en la pila, mientras que sólo se usan los registros de manera auxiliar para realizar operaciones.

Decidimos en consecuencia, analizar el mismo código de C++ aplicando algunas optimizaciones de compilador de GCC.

3.2. Optimizaciones del compilador.

3.2.1. Optimizaciones -O1. El compilador de GCC posee una gran cantidad de optimizaciones. Un grupo de estas optimizaciones es habilitado por el parámetro -O1. Con el uso de esta optimización, el compilador se centra en reducir el tamaño del código y el tiempo de ejecución, a expensas de tiempo de compilación. Esto es comparando con la versión que no usa flags (-O0). Entre algunos de ellos se encuentran los siguientes flags:

- *fdce*: Realiza eliminación de código muerto en RTL ¹, i.e. elimina instrucciones que no tienen efecto en la ejecución.
- *fdse*: Realiza eliminación de guardado muerto en RTL, e.g. valores que son escritos a memoria de manera innecesaria.
- *fsplit-wide-types*: Cuando se usa un tipo de datos que ocupa múltiples registros, como por ejemplo "long long" en un sistema de 32-bit, separa el dato y lo guarda de manera independiente. Esto, normalmente, genera mejor código para estos tipos de datos, pero hace más difícil el debuggeo.
- *fmerge-constants*: Intenta unir constantes idénticas (cadenas o flotantes) a través de unidades de compilación. Esta opción es la por defecto para la compilación optimizada si el ensamblador y linker la soportan.
- *fdelayed-branch*: No tiene efecto en el código pero causa la ejecución a priori en ramas de ejecución para aumentar la performance.

¹Register Transfer Language. Es una representación intermedia (RI), similar a Assembler. Se utiliza para describir el transferencia de datos de una arquitectura a nivel registro

Analizamos los códigos generados por G++ con y sin flag de optimización -O1. Extrajimos la función *set*, que implementa el seteo de un valor a la posición (i,j) de una matriz y lo primero que notamos fue la diferencia en cantidad de las líneas de código.

. Función set de mat2

18e: 55	push	rbp
18f: 48 89 e5	mov	rbp, rsp
192: 48 89 7d f8	mov	QWORD PTR [rbp-0x8], rdi
196: 89 75 f4	mov	DWORD PTR [rbp-0xc], esi
199: 89 55 f0	mov	DWORD PTR [rbp-0x10], edx
19c: f3 0f 11 45 ec	movss	DWORD PTR [rbp-0x14], xmm0
1a1: 48 8b 45 f8	mov	rax, QWORD PTR [rbp-0x8]
1a5: 48 8b 10	mov	rdx, QWORD PTR [rax]
1a8: 48 8b 45 f8	mov	rax, QWORD PTR [rbp-0x8]
1ac: 8b 40 0c	mov	eax, DWORD PTR [rax+0xc]
1af: 0f af 45 f4	imul	eax, DWORD PTR [rbp-0xc]
1b3: 89 c1	mov	ecx, eax
1b5: 8b 45 f0	mov	eax, DWORD PTR [rbp-0x10]
1b8: 01 c8	add	eax, ecx
1ba: 48 98	cdqe	
1bc: 48 c1 e0 02	shl	rax, 0x2
1c0: 48 01 d0	add	rax, rdx
1c3: f3 0f 10 45 ec	movss	xmm0, DWORD PTR [rbp-0x14]
1c8: f3 0f 11 00	movss	DWORD PTR [rax], xmm0
1cc: 90	nop	
1cd: 5d	pop	rbp
1ce: c3	ret	
1cf: 90	nop	

La versión sin optimizar, toma los parámetros cargados en registros, los guarda en la pila y luego vuelve a cargarlos a registros distintos. Incluso realiza accesos a memoria más de una vez en busca de un mismo dato. En cambio, la versión del código de C++ mediante la optimización, utiliza los registros para el manejo de variables locales y accede solo las veces necesarias a memoria. Este es un claro ejemplo de los efectos de los flags *fdse* y *fdce*.

. Función set de mat2 con optimización -O1

d4: 0f af 77 0c	imul	esi, DWORD PTR [rdi+0xc]
d8: 01 f2	add	edx, esi
da: 48 63 d2	movsxd	rdx, edx
dd: 48 8b 07	mov	rax, QWORD PTR [rdi]
e0: f3 0f 11 04 90	movss	DWORD PTR [rax+rdx*4], xmm0
e5: c3	ret	

A pesar de las mejoras que notamos con el uso de la optimización, encontramos métodos donde no se eliminaban del todo los accesos innecesarios a memoria o los fragmentos de código sin utilidad. Tomamos otro extracto de código de la función *calcVelocities* (donde se realizan los cálculos más complejos) y la analizamos.

. Función calcVelocities

1abe: 55	push	rbp
1abf: 48 89 e5	mov	rbp , rsp
1ac2: 48 83 ec 38	sub	rsp , 0x38
1ac6: 48 89 7d e8	mov	QWORD PTR [rbp-0x18] , rdi
1aca: 89 75 e4	mov	DWORD PTR [rbp-0x1c] , esi
1acd: 89 55 e0	mov	DWORD PTR [rbp-0x20] , edx
1ad0: 48 8b 45 e8	mov	rax , QWORD PTR [rbp-0x18]
1ad4: 48 8d 88 e0 00 00 00	lea	rcx , [rax+0xe0]
1adb: 8b 55 e0	mov	edx , DWORD PTR [rbp-0x20]
1ade: 8b 45 e4	mov	eax , DWORD PTR [rbp-0x1c]
1ae1: 89 c6	mov	esi , eax
1ae3: 48 89 cf	mov	rdi , rcx
1ae6: e8 00 00 00 00	call	1aeb
1aeb: f3 0f 11 45 d8	movss	DWORD PTR [rbp-0x28] , xmm0
1af0: 48 8b 45 e8	mov	rax , QWORD PTR [rbp-0x18]
1af4: 48 8d 88 e0 00 00 00	lea	rcx , [rax+0xe0]
1afb: 8b 55 e0	mov	edx , DWORD PTR [rbp-0x20]
1afe: 8b 45 e4	mov	eax , DWORD PTR [rbp-0x1c]
1b01: 89 c6	mov	esi , eax
1b03: 48 89 cf	mov	rdi , rcx
1b06: e8 00 00 00 00	call	1b0b
...
2400: f3 0f 10 45 d8	movss	xmm0 , DWORD PTR [rbp-0x28]
2405: 89 c6	mov	esi , eax
2407: e8 00 00 00 00	call	240c
240c: 90	nop	
240d: c9	leave	
240e: c3	ret	
240f: 90	nop	

La diferencia que notamos de los dos extractos de código de *calcVelocities*, es el uso de la instrucción **nop**. El código de operación de **nop** corresponde a “no operation”, no tiene ningún tipo de efecto, con lo cual, en el código optimizado se hace eliminación de este. En la instrucción lad0 se carga el registro rax con un valor, no se lo pisa y luego vuelve a cargarlo en laf0. Este tipo de instrucciones donde no es necesario volver a cargar de memoria datos, vuelve a ser eliminado con el uso del flag fdse.

Volvemos a notar que en el código de C++ con flag -O1, el manejo de memoria no tiene el comportamiento de volver a cargar algo desde memoria que previamente había sido cargado y guardado en registros. Sin embargo, y apesar de las mejoras, vemos que aun repite movimientos de datos innecesarios entre registros. Observando más detalladamente, el código con la mejora, no utiliza al máximo los registros, ya que guarda ciertos datos a memoria.

. Función calcVelocities con optimización -O1

12f0: 41 57	push	r15
...
12f9: 53	push	rbx
12fa: 48 83 ec 30	sub	rsp , 0x30

12fe:	48 89 fb	mov	rbx , rdi
1301:	89 f5	mov	ebp , esi
1303:	41 89 d4	mov	r12d , edx
1306:	4c 8d bf e0 00 00 00	lea	r15 , [rdi+0xe0]
130d:	4c 89 ff	mov	rdi , r15
1310:	e8 00 00 00 00	call	1315
1315:	0f 28 e0	movaps	xmm4,xmm0
1318:	f3 0f 10 7b 1c	movss	xmm7,DWORD PTR [rbx+0x1c]
131d:	f3 0f 10 5b 14	movss	xmm3,DWORD PTR [rbx+0x14]
1322:	f3 0f 11 7c 24 04	movss	DWORD PTR [rsp+0x4] ,xmm7
1328:	0f 28 c7	movaps	xmm0,xmm7
132b:	f3 0f 11 5c 24 10	movss	DWORD PTR [rsp+0x10] ,xmm3
1331:	f3 0f 5e c3	divss	xmm0,xmm3
1335:	0f 28 f0	movaps	xmm6,xmm0
1338:	f3 0f 11 24 24	movss	DWORD PTR [rsp] ,xmm4
133d:	f3 0f 59 f4	mulss	xmm6,xmm4
1341:	f3 0f 11 74 24 08	movss	DWORD PTR [rsp+0x8] ,xmm6
1347:	8d 45 ff	lea	eax , [rbp-0x1]
134a:	44 89 e2	mov	edx , r12d
134d:	89 44 24 14	mov	DWORD PTR [rsp+0x14] ,eax
1351:	89 c6	mov	esi , eax
1353:	4c 89 ff	mov	rdi , r15
1356:	e8 00 00 00 00	call	135b
135b:	f3 0f 10 24 24	movss	xmm4,DWORD PTR [rsp]
...
187a:	48 8d bb 30 01 00 00	lea	rdi , [rbx+0x130]
1881:	44 89 e2	mov	edx , r12d
1884:	89 ee	mov	esi , ebp
1886:	e8 00 00 00 00	call	188b
188b:	48 83 c4 30	add	rsp , 0x30
188f:	5b	pop	rbx
...
1897:	41 5f	pop	r15
1899:	c3	ret	

Por último, analizamos los tiempos de ejecución del código de C++ con el flag de optimización -O1 y se obtuvieron los siguientes resultados en medición de tiempo de ejecución respecto al código sin flags de optimización:

Tiempo ejecución		
Tamaño	Sin optimización	Con optimización (O1)
6 x 6	8.328s	3.260s
8 x 8	14.640s	5.776s
10 x 10	22.872s	8.980s
12 x 12	32.916s	12.888s

Los tiempos de ejecución se reducen utilizando el flag de optimización. Por otro lado, los tiempos de compilación aumentan, como era esperado.

Tiempo compilación	
Sin optimización	Con optimización (O1)
0.652s	1.044s

Esto puede volar e ir más adelante con el resto de las mediciones, lo dejo por las dudas

3.2.2. *Optimizaciones O2.* Las optimizaciones de -O2 realizan mejoras de velocidad y tamaño de código tal que las mejoras de una no comprometan a la otra. En comparación con -O1, aumenta aún más el tiempo de compilación y la mejora de performace del código generado. Algunos de los flags que -O2 activa son:

- *fthread-jumps*
- *falign-functions*
- *falign-jumps*
- *falign-loops*
- *falign-labels*
- *fcaller-saves*
- *fcrossjumping*
- *fcse-follow-jumps*
- *fcse-skip-blocks*
- *fdelete-null-pointer-checks*
- *fdevirtualize*
- *fdevirtualize-speculatively*
- *fexpensive-optimizations*
- *fgcse*
- *fgcse-lm*
- *fhoist-adjacent-loads*
- *finline-small-functions*
- *findirect-inlining*
- *fipa-cp*
- *fipa-bit-cp*
- *fipa-vrp*
- *fipa-sra*
- *fipa-icf*
- *fisolate-erroneous-paths-dereference*
- *flra-remat*
- *foptimize-sibling-calls*
- *foptimize-strlen*
- *fpartial-inlining*
- *fpeephole2*
- *freorder-blocks-algorithm=stc*
- *freorder-blocks-and-partition*
- *freorder-functions*
- *frerun-cse-after-loop*
- *fsched-interblock*
- *fsched-spec*
- *fschedule-insns*
- *fschedule-insns2*
- *fstore-merging*

- *fstrict-aliasing*
- *ftree-builtin-call-dce*
- *ftree-switch-conversion*
- *ftree-tail-merge*
- *fcode-hoisting*
- *ftree-pre*
- *ftree-vrp*
- *fipa-ra*

Please note the warning under -fgcse about invoking -O2 on programs that use computed gotos.

. Función setCavityFlowSpeeds con optimización -O1

106c:	83 7f 24 00	cmp	DWORD PTR [rdi+0x24],0x0
1070:	7e 7d	jle	10ef
1072:	41 56	push	r14
1074:	41 55	push	r13
1076:	41 54	push	r12
1078:	55	push	rbp
1079:	53	push	rbx
107a:	48 89 fd	mov	rbp,rdi
107d:	bb 00 00 00 00	mov	ebx,0x0
1082:	4c 8d b7 b0 00 00 00	lea	r14,[rdi+0xb0]
1089:	4c 8d af e0 00 00 00	lea	r13,[rdi+0xe0]
1090:	4c 8d a7 10 01 00 00	lea	r12,[rdi+0x110]
1097:	8b 45 28	mov	eax,DWORD PTR [rbp+0x28]
109a:	8d 50 ff	lea	edx,[rax-0x1]
109d:	f3 0f 10 05 00 00 00	movss	xmm0,DWORD PTR [rip+0x0]
10a4:	00		
10a5:	89 de	mov	esi,ebx
10a7:	4c 89 f7	mov	rdi,r14
10aa:	e8 00 00 00 00	call	10af
10af:	8b 45 28	mov	eax,DWORD PTR [rbp+0x28]
10b2:	8d 50 ff	lea	edx,[rax-0x1]
10b5:	f3 0f 10 05 00 00 00	movss	xmm0,DWORD PTR [rip+0x0]
10bc:	00		
10bd:	89 de	mov	esi,ebx
10bf:	4c 89 ef	mov	rdi,r13
10c2:	e8 00 00 00 00	call	10c7
10c7:	8b 45 28	mov	eax,DWORD PTR [rbp+0x28]
10ca:	8d 50 ff	lea	edx,[rax-0x1]
10cd:	f3 0f 10 05 00 00 00	movss	xmm0,DWORD PTR [rip+0x0]
10d4:	00		
10d5:	89 de	mov	esi,ebx
10d7:	4c 89 e7	mov	rdi,r12
10da:	e8 00 00 00 00	call	10df
10df:	83 c3 01	add	ebx,0x1
10e2:	39 5d 24	cmp	DWORD PTR [rbp+0x24],ebx
10e5:	7f b0	jg	1097
10e7:	5b	pop	rbx
10e8:	5d	pop	rbp
10e9:	41 5c	pop	r12

10eb:	41 5d	pop	r13
10ed:	41 5e	pop	r14
10ef:	f3 c3	repz ret	
10f1:	90	nop	

. Función setCavityFlowSpeeds con optimización -O2

1880:	44 8b 5f 24	mov	r11d , DWORD PTR [rdi+0x24]
1884:	45 85 db	test	r11d ,r11d
1887:	7e 72	jle	18fb
1889:	8b 47 28	mov	eax , DWORD PTR [rdi+0x28]
188c:	4c 63 97 bc 00 00 00	movsxd	r10 , DWORD PTR [rdi+0xbc]
1893:	31 d2	xor	edx ,edx
1895:	4c 63 8f ec 00 00 00	movsxd	r9 , DWORD PTR [rdi+0xec]
189c:	4c 63 87 1c 01 00 00	movsxd	r8 , DWORD PTR [rdi+0x11c]
18a3:	83 e8 01	sub	eax ,0x1
18a6:	48 98	cdqe	
18a8:	49 c1 e2 02	shl	r10 ,0x2
18ac:	48 c1 e0 02	shl	rax ,0x2
18b0:	49 c1 e1 02	shl	r9 ,0x2
18b4:	49 c1 e0 02	shl	r8 ,0x2
18b8:	48 89 c6	mov	rsi ,rax
18bb:	48 89 c1	mov	rcx ,rax
18be:	48 03 b7 b0 00 00 00	add	rsi , QWORD PTR [rdi+0xb0]
18c5:	48 03 8f e0 00 00 00	add	rcx , QWORD PTR [rdi+0xe0]
18cc:	48 03 87 10 01 00 00	add	rax , QWORD PTR [rdi+0x110]
18d3:	0f 1f 44 00 00	nop	DWORD PTR [rax+rax*1+0x0]
18d8:	83 c2 01	add	edx ,0x1
18db:	c7 06 0a d7 23 3c	mov	DWORD PTR [rsi] ,0x3c23d70a
18e1:	c7 01 0a d7 23 3c	mov	DWORD PTR [rcx] ,0x3c23d70a
18e7:	4c 01 d6	add	rsi ,r10
18ea:	c7 00 0a d7 23 3c	mov	DWORD PTR [rax] ,0x3c23d70a
18f0:	4c 01 c9	add	rcx ,r9
18f3:	4c 01 c0	add	rax ,r8
18f6:	44 39 da	cmp	edx ,r11d
18f9:	75 dd	jne	18d8
18fb:	f3 c3	repz ret	
18fd:	90	nop	
18fe:	66 90	xchg	ax ,ax

Analizaremos ahora las diferencias entre el código resultado de compilar con optimizaciones -O1 y el que es generado por la compilación mediante optimizaciones O2. Para eso tomaremos como objeto de estudio la función setCavityFlowSpeeds. Esta función es interesante ya que consiste de un único ciclo, dentro del cual presenta un llamado a una función con una pequeña operatoria aritmética. En particular lo que hace es recorrer el borde de cada matriz, y mediante un llamado a la función set, esta función concretamente multiplica el valor del índice i por el valor máximo que puede tomar la variable j y luego suma el valor de entrada de j a este resultado, abstrayendo así el mecanismo de indexado en un arreglo plano.

A grandes rasgos la optimización más notoria se constituye por un calculo previo al ciclo, de los distintos valores numéricos necesarios para luego acceder a las posiciones de memoria necesarias. Este cálculo previo no se da en la versión -O1, sino que estos cálculos son realizados dentro del ciclo. Esto es claro ya que si observamos el ciclo que se constituye entre las líneas 1097 y 10e5 (24 instrucciones) de la versión -O1, este consta de una mayor cantidad de líneas que el de la versión O2, 18d8, 18f9 (9 instrucciones). Por el contrario, el código entre el inicio de la función y el del ciclo, es más largo en la versión O2.

Además se puede notar la activación de los flags de alineamiento. Por ejemplo, se nota claramente la presencia de -falign-functions, que fuerza el comienzo de las funciones en posiciones de memoria que sean multiplos de potencias de dos. Esto se logra insertando instrucciones sin efectos. Una forma de hacer esto es insertar líneas luego de un ret, que nunca se llegan a ejecutar.

Si analizamos las direcciones de memoria donde se encuentran definidas las funciones, su último dígito siempre es cero. A continuación se muestran algunos ejemplos donde se ve el final de una función, con sus respectivas instrucciones extra y el comienzo de la nueva función alineada.

calcVelocities:

```

1a99:    41 5d                pop     r13
1a9b:    41 5e                pop     r14
1a9d:    c3                  ret
1a9e:    66 90              xchg    ax,ax

1aa0 <_ZN9simulator14calcVelocitiesEii>:
1aa0:    8b 8f ec 00 00 00    mov     ecx,DWORD PTR [rdi+0xec]
1aa6:    41 57              push    r15
1aa8:    41 56              push    r14

```

setPBorders:

```

18fb:    f3 c3              repz    ret
18fd:    90                  nop
18fe:    66 90              xchg    ax,ax

1900 <_ZN9simulator11setPBordersEv>:
1900:    41 56              push    r14
1902:    41 55              push    r13

```

se aclara que, la potencia de dos utilizada, es algo que se especifica en el flag cuando es utilizado por el usuario, y que no queda definida cuando este flag es agregado mediante el uso de -O2. Aún así el hecho de que el último dígito de todas las funciones sea cero es un fuerte indicador de la presencia del efecto de esta optimización.

Comparamos dos versiones distintas del código de cpp con optimizaciones de -O1 (ambas) pero a una de ellas le agregamos el flag finline-small-functions, propia de las optimizaciones de O2. La finalidad de este experimento, es descubrir por qué razón hay funciones

que hacen llamados a líneas consecutivas de su propio código.

Dichas llamadas en la versión con el flag `finline-small-functions` fueron reemplazadas por el código de las funciones utilizadas. Este es el caso de `CavityFlowSpeeds`, que hace uso de la función `set`. El código de muestra se puede ver aquí. (esta arriba. organizar)

Al no encontrar una explicación clara sobre este comportamiento en el código, decidimos utilizar el siguiente comando `g++ -std=c++11 -DUSE_CPPmain.cpp -S -masm=intel -omain.s` para generar la versión de Assembler del código de `cpp`. Descubrimos que los raros llamados recursivos eran generados por `objdump`.

todo: seguir redactando la experiencia esta y decimos que generamos con `g++`

3.2.3. Optimizaciones O3. La optimización O3 mejora aún más los resultados, activa todas las optimizaciones de -O2 además de los siguientes flags:

- *finline-functions*
- *funswitch-loops*
- *fpredictive-commoning*
- *fgcse-after-reload*
- *ftree-loop-vectorize*
- *ftree-loop-distribute-patterns*
- *ftree-slp-vectorize*
- *fvect-cost-model*
- *ftree-partial-pre*
- *fipa-cp-clone options*

3.3. Comparación entre secuencial, vectorial y multicore. Ya analizado el tipo de mejoras que son implementadas por `G++` al utilizar -O1, se comparan mediciones de tiempo de los distintos flags presentes en el compilador, con otras formas de mejorar el rendimiento. En particular se estudia vectorización mediante SIMD y multicore mediante OpenMP.

Para cada mejora se experimentó con distintos tamaños del sistema simulado, yendo desde $1 \times 1 \text{m}^2$ hasta $20 \times 20 \text{m}^2$. Además, para cada tamaño, se realizaron 100 repeticiones, y se tomó la media y varianza de las mismas, con el objetivo de eliminar el error de medición introducido por la falta de control del tiempo otorgado a las distintas tareas del sistema operativo por parte del scheduler.

3.4. CPU vs. memoria.

4. CONCLUSIÓN