2º curso / 2º cuatr.

Grados en Ing. Informática

Arquitectura de Computadores

Seminario 4. Optimización de Código en Arquitecturas ILP

Material elaborado por Mancia Anguita López y Julio Ortega Lopera







Bibliografía

AC SO PIC

- Manuales de Intel para procesadores x86 (IA-32), especialmente el manual de optimización de código (busque en la web de referencia Software Optimization Reference Manual)
 - http://www.intel.com/content/www/us/en/processors/architectures-software-developer-manuals.html
- [Gerber 2006] R. Gerber, et al. "The Software Optimization Cookbook. High Performance Recipes for the IA-32 Platforms". Intel Press, 2006.
- ➤ [Fog 2004] A. Fog. "How to Optimize for the Pentium family of microprocessors", http://cr.yp.to/2005-590/fog.pdf, 2004
- ➤ [Gerber 2002] R. Gerber. "The Software Optimization Cookbook. High Performance Recipes for the Intel Architecture". Intel Press, 2002.

AC A PIC

- Cuestiones generales sobre optimización
- Optimización de la Ejecución
- Optimización del Acceso a Memoria
- Optimización de Saltos
- Realización de los Ejercicios Prácticos

AC A PIC

- Cuestiones generales sobre optimización
- Optimización de la Ejecución
- Optimización del Acceso a Memoria
- Optimización de Saltos
- Realización de los Ejercicios Prácticos

Cuestiones generales sobre optimización de Código I

AC MATC

- Usualmente la optimización de una aplicación se realiza al final del proceso, si queda tiempo. Esperar al final para optimizar dificulta el proceso de optimización.
- Es un error programar la aplicación sin tener en cuenta la arquitectura o arquitecturas en las que se va a ejecutar.
- En el caso de que no se satisfagan las restricciones de tiempo, no es correcto optimizar eliminando propiedades y funciones (features) del código.
- Cuando se optimiza código es importante analizar donde se encuentran los cuellos de botella. El cuello de botella más estrecho es el que al final determina las prestaciones y es el que debe evitarse en primer lugar.
- Se puede optimizar sin tener que acceder al nivel del lenguaje ensamblador (aunque hay situaciones en las que es necesario bajar a nivel de ensamblador).

Cuestiones generales sobre optimización de Código II: Clasificación de optimizaciones



Optimizaciones desde el Lenguaje de Alto Nivel (OHLL)

Optimizaciones
aplicables a
cualquier
procesador (OGP)

Optimizaciones específicas para un procesador (OEP)

Optimizaciones desde el Lenguaje Ensamblador (OASM)

Optimizaciones
aplicables a
cualquier
procesador (OGP)

Optimizaciones específicas para un procesador (OEP)

- Un Compilador puede ejecutarse utilizando diversas opciones de optimización.
 - Por ejemplo, gcc/g++ dispone de las opciones -O1, -O2, -O3, -Os que proporcionan códigos con distintas opciones de optimización.

AC SO PIC

- Cuestiones generales sobre optimización
- > Optimización de la Ejecución
- Optimización del Acceso a Memoria
- Optimización de Saltos
- > Realización de los Ejercicios Prácticos

Unidades de ejecución o funcionales

AC MATC

- Es importante tener en cuenta las unidades funcionales de que dispone la microarquitectura para utilizar las instrucciones de la forma más eficaz.
 - > La división es una operación costosa y por lo tanto habría que evitarla (con desplazamientos, multiplicaciones, ...) o reducir su número.

```
for (i=0;i<100;i++) a[i]=a[i]/y;

temp=1/y;
for (i=0;i<100;i++) a[i]=a[i]*temp;</pre>
```

> A veces es más rápido utilizar desplazamientos y sumas para realizar una multiplicación por una constante entera que utilizar la instrucción IMUL.

```
imul eax, 10
lea ecx, [eax+eax]
lea eax, [ecx+eax*8]
```

Desenrollado de bucles

AC A PTC

Utilizar el desenrollado de bucles para romper secuencias de instrucciones dependientes intercalando otras instrucciones.

```
float dot-product(float *a, float *b) {
  int i; float tmp=0.0;
    for (i=0; i<ARR; i++) {
        tmp += a[i]*b[i];
    }
    return tmp;
}</pre>
```

- Ventajas:
- > Reduce el número de saltos
- Aumenta la oportunidad de encontrar instrucciones independientes
- Facilita la posibilidad de insertar instrucciones para ocultar las latencias.
- La contrapartida es que aumenta el tamaño de los códigos.

```
float dot-product(float *a, float *b) {
  int i; float tmp0=0.0; float tmp1=0.0; float
  tmp2=0.0; float tmp3=0.0;
    for (i=0; i<ARR; i+=4) {
        tmp0 += a[i]*b[i];
        tmp1 += a[i+1]*b[i+1];
        tmp2 += a[i+2]*b[i+2];
        tmp3 += a[i+3]*b[i+3];
    }
    return (tmp0+tmp1+tmp2+tmp3);
}</pre>
```

```
for (i=0;i<100;i++)
if ((i%2) = = 0)
a[i]=x;
else
a[i]=y;

for (i=0;i<100;i+=2) {
a[i]=x;
a[i]=y; }
```

Código ambiguo I

AC A PIC

- Si el compilador no puede resolver los punteros (código ambiguo) se inhiben ciertas optimizaciones del compilador:
 - > Asignar variables durante la compilación
 - Realizar cargas de memoria mientras que un almacenamiento está en marcha
- Si no se utilizan punteros el código es más dependiente de la máquina, y a veces las ventajas de no utilizarlos no compensa
- Cómo evitar código ambiguo o sus efectos:
 - > Utilizar variables locales en lugar de punteros
 - > Utilizar variables globales si no se pueden utilizar las locales
 - > Poner las instrucciones de almacenamiento después o bastante antes de las de carga de memoria.

Código ambiguo II

```
AC A PTC
```

```
int j;
void mars (int *v) {
    j=7.0;
    *v=15;
    j/=7;
    ...
}
int j;
void mars (int v) {
    j=7.0;
    v=15;
    v=15;
    j/=7;
    ...
}
```

- En el código no optimizado, el compilador no puede asumir que *v no apunta a j.
- Sin embargo en el código optimizado, el compilador puede hacer directamente j=1.0.

AC A PIC

- Cuestiones generales sobre optimización
- Optimización de la Ejecución
- > Optimización del Acceso a Memoria
- Optimización de Saltos
- Realización de los Ejercicios Prácticos

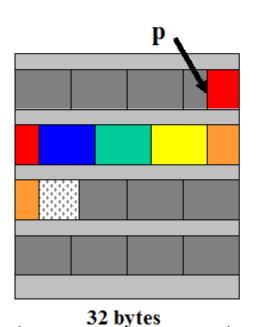
Alineamiento de datos

```
AC NATC
```

```
struct s *p, *new_p;

p= (struct s*)
    malloc(sizeof(struct s) + BOUND -1);

new_p = (struct s*)
    (((int) p+BOUND-1)& ~(BOUND-1);
```



BOUND=32B

- new_p
- El acceso a un dato que ocupa dos líneas de cache aumenta tiempo de acceso
- Línea de cache
 - 32B: Pentium Pro,Pentium II, Pentium III
 - > 64B: Pentium 4, Core ...

Colisiones en Cache

AC A PIC

- Típicamente las caches tienen una organización asociativa por conjuntos:
 - ➤ L1 Intel Core 2 Duo, Intel Core Duo, Intel Core Solo:
 - Líneas cache 64B, asociativa por conjuntos 8 vías, tamaño 32 KB
 - Penalización si se accede a más de 8 direcciones con separación

de 4KB (= 32KB/8 vías)

```
int *tempA, *tempB;
...
pA= (int *) malloc (sizeof(int)*N + 63);
tempA = (int *)(((int)pA+63)&~(63));
tempB = (int *)((((int)pA+63)&~(63))+4096+64);
```

Los punteros tempA y tempB están apuntando a zonas de memoria que empiezan en posiciones que son múltiplos de 64 y que no se asignaránn al mismo conjunto de cache L1

- > L2 Intel Core 2 Duo, Intel Core Duo, Intel Core Solo:
 - Penalización si se accede a más de X direcciones con separación de 256KB (X: nº de vías de la cache L2)

Localidad de los accesos I

AC A PTC

- La forma en que se declaren los arrays determina la forma en que se almacenan en memoria. Interesa declararlos según la forma en la que se vaya a realizar el acceso.
- Ejemplos: Formas óptimas de declaración de variables según el tipo de acceso a los datos

```
struct {
    int a;
    int b;
    } s[500];
...
for (i=0;i<500;i++)
{
    s[i].a+=5;
    s[i].b+=3;
}</pre>
```

Localidad de los accesos II

AC SO PIC

Intercambiar los bucles para cambiar la forma de acceder a los datos según los almacena el compilador, y para aprovechar la localidad

> Ejemplo:

```
Código Original
for (j=0; j<4000; j++)
    for (i=0;i<4000;i++)
        a[i][j]=2*a[i][j];</pre>
```

Código Optimizado para C (se almacena la matriz por filas)

```
for (i=0; i<4000; i++)
    for (j=0; j<4000; j++)
        a[i][j]=2*a[i][j];</pre>
```

Acceso a memoria especulativo

AC A PIC

- Los 'atascos' (stalls) por acceso a la memoria (load adelanta a store, especulativo) se producen cuando:
 - > Hay una carga (*load*) 'larga' que sigue a un almacenamiento (*store*) 'pequeño' alineados en la misma dirección o en rangos de direcciones solapadas.
 - mov word ptr [ebp],0x10
 - mov ecx, dword ptr [ebp]
 - Una carga (load) 'pequeña' sigue a un almacenamiento (store) 'largo' en direcciones diferentes aunque solapadas (si están alineadas en la misma dirección no hay problema).
 - mov dword ptr [ebp-1], eax
 - mov ecx,word ptr [ebp]
 - > Datos del mismo tamaño se almacenan y luego se cargan desde direcciones solapadas que no están alineadas.
 - mov dword ptr [ebp-1], eax
 - mov eax, dword ptr [ebp]
- Para evitarlos: Utilizar datos del mismo tamaño y direcciones alineadas y poner los loads tan lejos como sea posible de los stores a la misma área de memoria

Precaptación (Prefetch) I

AC SO PIC

- ➤ El procesador, mediante las correspondientes instrucciones de prefetch, carga zonas de memoria en cache antes de que se soliciten (cuando hay ancho de banda disponible).
- Hay cuatro tipos de instrucciones de prefetch:

Instrucción ensamb.	Segundo parámetro en _mm_prefetch() (Intel C++ Compiler)	Descripción
prefetchnta	_MM_HINT_NTA	Prefetch en buffer no temporal (dato para una lectura)
prefetcht0	_MM_HINT_T0	Prefetch en todas las caches útiles
prefetcht1	_MM_HINT_T1	Prefetch en L2 y L3 pero no en L1
prefetcht2	_MM_HINT_T2	Prefetch sólo en L3

- En gcc se puede usar:
 - void __builtin_prefetch (const void *addr, ...)

Precaptación (Prefetch) II

AC MATC

- Una instrucción de prefetch carga una línea entera de cache
- El aspecto crucial al realizar precaptación es la anticipación con la que se pre-captan los datos. En muchos casos es necesario aplicar una estrategia de prueba y error.
- Además, la anticipación óptima puede cambiar según las características del computador (menos portabilidad en el código).
- Ejemplo:

```
for (i=0; i<1000; i++) {
          x=function(matriz[i]);
          _mm_prefetch(matriz[i+16],_MM_HINT_T0);
}</pre>
```

- En el ejemplo se precapta el dato necesario para la iteración situada a 16 iteraciones (en el futuro)
- > En un prefetch no se generan faltas de memoria (es seguro precaptar más allá de los límites del *array*)

AC SO PIC

- Cuestiones generales sobre optimización
- Optimización de la Ejecución
- Optimización del Acceso a Memoria
- Optimización de Saltos
- Realización de los Ejercicios Prácticos

Saltos I

AC N PTC

```
if (t1==0 && t2==0 && t3==0)
```

```
if ((t1 | t2 | t3) == 0)
```

- Cada una de las condiciones separadas por && se evalúa mediante una instrucción de salto distinta.
- Si las variables pueden ser 1 ó 0 con la misma probabilidad, la posibilidad de predecir esas instrucciones de salto no es muy elevada.
- Si se utiliza un único salto, la probabilidad de 1 es de 0.125 y la de 0 de 0.875 y la posibilidad de hacer una buena predicción aumenta.
- Mediante la instrucción de movimiento condicional se pueden evitar los saltos

```
//if ((t1 | t2 | t3)==0) {t4=1};
mov ecx, 1 //t1 -> edi
or edi, ebx //t2 -> ebx
or edi, ebp //t3 -> ebp
cmove eax, ecx //t4 -> eax
```

Saltos II

AC A PIC

Se puede reducir el número de saltos de un programa reorganizando las alternativas en las sentencias switch, en el caso de que alguna opción se ejecute mucho más que las otras (más del 50% de las veces, por ejemplo).

Ciertos compiladores que utilizan información de perfiles de ejecución del programa son capaces de realizar esta reorganización (Se recomienda utilizarla si la sentencia switch se implementa como una búsqueda binaria

en lugar de una tabla de salto).

```
switch (i) {
  case 16:
    Bloque16
    break;
  case 22:
    Bloque22
    break;
  case 33:
    Bloque33
    break;
}
```

Código Optimizado

Saltos III

AC N PTC

CMOVcc hace la transferencia de información si se cumple la condición indicada en cc

```
test ecx,ecx
jne 1h
mov eax,ebx
1h:
```

```
test ecx, ecx cmoveq eax, ebx
```

FCMOVcc es similar a CMOVcc pero utiliza operandos en coma flotante

Saltos IV

AC NATC

➤ La instrucción SETcc es otro ejemplo de instrucción con predicado que puede permitir reducir el número de instrucciones de salto.

```
Código Original

cmp A,B

jge L30

mov ebx,C1

jmp L31

L30: mov ebx,C2

L31:
```

ebx= (A<B) ? C1 : C2; [Si (A<B) es cierto EBX se carga con C1 y si no con C2]

```
Código Optimizado

xor ebx,ebx

//Si A>=B, setge hace BL=1; DEC hace EBX=0; (EBX and C1-C2)=0;

//EBX + C2 = C2

cmp A,B

setge bl

//Si A<B, setge deja BL=0; DEC hace EBX=0xFFFFFFFF;

//(EBX and C1-C2)= C1-C2;

dec ebx

and ebx, (C1-C2)

add ebx, C2
```

AC SO PIC

- Cuestiones generales sobre optimización
- Optimización de la Ejecución
- Optimización del Acceso a Memoria
- Optimización de Saltos
- > Realización de los Ejercicios Prácticos

Ejemplo de programa de prueba en C

```
AC MATC
```

```
/* Ejemplo de Programa de Prueba */
#include <stdio.h>
#include <math.h>
#include <time.h>
int suma prod(int a, int b, int n);
                                     Función a optimizar suma_prod()
main()
                                     /* Ejemplo de Funcion */
 /* ----- */
                                     int suma prod(int a, int b, int n)
int i, j, a, b, n, c;
 /* ----- */
                                     return a*b+n;
 clock t start, stop;
 start= clock();
 n=6000; a=1; b=2;
 for (j=1; j \le 10000; j++)
 printf("a=%d b=%d n=%d\n",a,b,n);
 c=suma prod(a,b,n);
 printf("resultado= %d\n",c);
      ----- */
 stop = clock();
printf("Tiempo= %f", difftime(stop, start));
return 0;
```

test_bench.c

Figura A2.1 Código C correspondiente a un programa de base (test bench.c)

Esquema de trabajo en ejercicios



