2° curso / 2° cuatr.

Grados Ing.
Inform.

# **Arquitectura de Computadores (AC)**

**Cuaderno de prácticas. Bloque Práctico 4. Optimización de código** 

Estudiante (nombre y apellidos): Jesus Losada Arauzo Grupo de prácticas y profesor de prácticas: B2 Javi

Denominación de marca del chip de procesamiento o procesador (se encuentra en /proc/cpuinfo y se lista con lscpu): *(respuesta)* 

```
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ lscpu
Arquitectura:
                                          x86 64
  modo(s) de operación de las CPUs:
                                          32-bit, 64-bit
                                          39 bits physical, 48 bits virtual
  Address sizes:
  Orden de los bytes:
                                          Little Endian
CPU(s):
                                          0 - 7
  Lista de la(s) CPU(s) en línea:
ID de fabricante:
                                          GenuineIntel
  Nombre del modelo:
                                          Intel(R) Core(TM) i5-10210U CPU @ 1.60G
                                          Ηz
    Familia de CPU:
                                          6
                                          142
    Modelo:
    Hilo(s) de procesamiento por núcleo: 2
    Núcleo(s) por «socket»:
                                          1
    «Socket(s)»
```

Sistema operativo utilizado: (respuesta) ubuntu linux debian

Versión de gcc utilizada: (respuesta)

```
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc
--version
gcc (Ubuntu 11.4.0-1ubuntu1~22.04) 11.4.0
Copyright (C) 2021 Free Software Foundation, Inc.
This is free software; see the source for copying conditions. There is NO
warranty; not even for MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE.
```

Volcado de pantalla que muestre lo que devuelve Iscpu en la máquina en la que ha tomado las medidas:

1. Modificar el código secuencial para la multiplicación de matrices disponible en SWAD (solo el trozo que calcula la multiplicación) para reducir el tiempo de ejecución. Justificar los tiempos obtenidos (usando siempre -O2) a partir de la modificación realizada. Incorporar los códigos modificados en el cuaderno.

**MODIFICACIONES REALIZADAS (al menos dos modificaciones):** 

Modificación A) -explicación-: Esta modificacion es simplemente cambiar la j por la k en

el bucle para que este más junto en memoria

Modificación B) -explicación-: Aqui desenrolamos el bucle en 8 cuentas el bucle del final

# **CÓDIGOS FUENTE MODIFICACIONES**

A) Captura de pmm-secuencial-modificado\_A.c

#### Capturas de pantalla (que muestren la compilación y que el resultado es correcto):

```
| Jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc -02 pmm-secuencial-modificado_A.c -o pmm-secuencial-modificado_A -lrt | Jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ./pmm-secuencial-modificado_A 8 | Tiempo: 0.0000001801 | Tamaño: 8 | Tiempo: 0.0000000 | Tiempo: 0.000000 | Tiempo: 0.0000000 | Tiempo: 0.000000 | Tiempo: 0.0000000 | Tiempo: 0.0000000 | Tiempo: 0.0000000 | Tiempo: 0.0000000 | Tiempo: 0.000000 | Tiempo: 0.0000000 | Tiempo: 0.000000 | Tiempo: 0.0000000 | Tiempo: 0.000000 | Tiempo: 0.0000000 | Ti
```

B)

2 Arquitectura y Tecnología de Computadores

```
//Desenrolamos el bucle el ultimo
int nueva_iter = N/8;
int aux0,aux1,aux2,aux3,aux4,aux5,aux7,aux6,aux8, l;
clock_gettime(CLOCK_REALTIME,&cgt1);
for(i = 0; i < N; i++){
    for (j = 0; j < N; j++){
        aux0 = aux1 = aux2 = aux3 = aux4 = aux5 = aux6 = aux7 = 0;</pre>
           for (k = 0, l = 0; k < nueva_iter; k++, l+=8 ){
    //m3[i][j] += m1[i][k] * m2[k][j];</pre>
                aux0 += m1[i][l] * m2[j][l];
                aux1 += m1[i][l+1] * m2[j][l+1];
                aux2 += m1[i][l+2]
aux3 += m1[i][l+3]
aux4 += m1[i][l+4]
                                             m2[j][l+2];
m2[j][l+3];
m2[j][l+4];
                aux5 += m1[i][l+5] * m2[j][l+5];
aux6 += m1[i][l+6] * m2[j][l+6];
                aux7 += m1[i][l+7] * m2[j][l+7];
           aux8 = aux0 + aux1 + aux2 + aux3 + aux4 + aux5 + aux6 + aux7;
           m3[i][j] = aux8;
           for (l = nueva_iter*8; l < N; l++)</pre>
                aux8 += m1[i][l] * m2[j][l];
           m3[i][j] = aux8;
```

#### **TIEMPOS:**

Modificación	Breve descripción de las modificaciones	-O2
Sin modificar	Ninguna modificacion	0.000002103
Modificación A)	Cambio en el bucle j por k y lo mismo en el tercero	0.000001801
Modificación B)	Se ha desenrolado el ultimo bucle y ahora se hacen 8 cuentas separadas y luego se suma	0.000001395

COMENTARIOS SOBRE LOS RESULTADOS Y JUSTIFICACIÓN DE LAS MEJORAS EN TIEMPO: Con los tiempos que nos ha dado cada uno podemos ver que no hay una gran

# reduccion en el tiempo, si hay una diferencia notable cuando le ponemos casos más eleveados siendo el B el que menos tarda y el que más no modificarlo

2. Usar en este ejercicio el programa secuencial disponible en SWAD que utiliza como base el código de la Figura 1. Modificar en el programa el código mostrado en la Figura 1 para reducir el tiempo de ejecución. Justificar los tiempos obtenidos (usando siempre -O2) a partir de la modificación realizada. En las ejecuciones de evaluación usar valores de N y M mayores que 1000. Incorporar los códigos modificados en el cuaderno.

**Figura 1** . Código C++ que suma dos vectores. M y N deben ser parámetros de entrada al programa, usar valores mayores que 1000 en la evaluación.

```
struct nombre {
    int a;
    int b;
} s[N];

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

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

### MODIFICACIONES REALIZADAS (al menos dos modificaciones):

Modificación A) –explicación-: El doble for que hace distintas operaciones los he juntado, es decir ahora se hacen las dos operaciones en el mismo bucle for

Modificación B) –explicación-: Ahora quitamos el doble bucle for y además desenrolamos el bucle.

---

#### CÓDIGOS FUENTE MODIFICACIONES

A) Captura figura1-modificado\_A.c

#### Capturas de pantalla (que muestren la compilación y que el resultado es correcto):

```
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc
-02 -o figura1-Modif_A figura1-modificado_A.c
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ls
BP4 Apellido1Apellido2Nombre Y.odt figura1-original.c
                                    pmm-secuencial
daxpy.c
                                    pmm-secuencial.c
figura1-Modif_A
                                    pmm-secuencial-modificado_A
figura1-modificado_A.c
                                    pmm-secuencial-modificado_A.c
figura1-modificado B.c
                                    pmm-secuencial-modificado_B
figura1-original
                                    pmm-secuencial-modificado_B.c
iesus@iesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ./f
gura1-
figura1-Modif_A figura1-original
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ./f
gura1-Modif_A 1500 1500
Tiempo: 0.004293036
Elemento 0 y 1499 de R: -289754, 23074
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$
```

B)

```
clock gettime(CLOCK REALTIME,&cgt1);
    for (ii=0; ii<M;ii++){</pre>
            X1=0; X2=0;
            //Desenrolamos el bucle
            for(i=0; i<N;i+=8){
                     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;
            //for(i=0; i<N;i++) X2 += 3*s[i].b - ii;
            if (X1<X2) {R[ii]=X1;} else {R[ii]=X2;}</pre>
clock gettime(CLOCK REALTIME,&cqt2);
```

```
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc
-02 -o figura1-Modif_B figura1-modificado_B.c
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ./fi
gura1-Modif_B 1500 1500
Tiempo: 0.005230732
Elemento 0 y 1499 de R: -1240864728, -1238610232
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$
```

#### **TIEMPOS:**

Modificación	Breve descripción de las modificaciones	-02
Sin modificar	Ninguna	0.011110691
Modificación A)	Juntar dos for en 1	0.002106373
Modificación B)	Desenrolamiento del bucle que habia dos	0.005230732

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

En la modificación a lo unico que se ha hecho es unir los dos bucles for y se nota el aumento de velocidad a la hora de ejecutar el programa, en la modificacion b he usado

la union de for y ademas el desenrole del bucle que acabo de juntar, deberia ir más rapido que el anterior pero no va eso puede deberse a que 1500 no sea multiplo de 8, creo que si lo es.

3. 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=0;i< N;i++) y[i]= a*x[i] + y[i];
```

A partir del programa DAXPY disponible en SWAD, generar 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 acarrean. Incorporar los códigos al cuaderno de prácticas y destacar las diferencias entre ellos. Sólo se debe evaluar el tiempo del núcleo DAXPY. N deben ser parámetro de entrada al programa.

# CAPTURA CÓDIGO FUENTE: daxpy.c

```
1 /* daxpy.c

2 Double precision-real Alpha x Plus y: z = alpha * x + y

3 Para compilar usar (-lrt: real time library):
5 gcc ·02 daxpy.c ·o daxpy ·lrt

6 Para ejecutar use: daxpy longitud alpha

8 */

1 #include <stdlib.h> // biblioteca con funciones atoi(),rand(), srand(), malloc() y free()

2 #include <stdlib.h> // biblioteca dande se encuentra la función printf()

3 #include <tine.h> // biblioteca donde se encuentra la función clock_gettime()

4 //#define VECTOR_CLOCAL

5 #define VECTOR_GLOBAL

6 #define VECTOR_GLOBAL

9 #ifdef VECTOR_GLOBAL

9 #ifter MAXX 33554432 //=2^25

1 double x[MAX], y[MAX], z[MAX];

3 #endif

4 int main(int argc, char** argv){

1 int t;

2 **struct timespec cgti,cgt2; double ncgt; //para tiempo de ejecución

1 //Leer argumento de entrada (nº de componentes del vector)

1 if (argc<){

2 printf('Faltan argumentos de entrada (n. componentes, alpha)*);

2 extt(-1);

5 }
```

```
int N = atoi(argv[1]);
  double alpha = atof(argv[2]);
#ifdef VECTOR_LOCAL
  double x[N], y[N], z[N];
  #ifdef VECTOR_GLOBAL
  tf (N>MAX) N=MAX;
  #endif
  #ifdef VECTOR_DYNAMIC
  float *x, *y, *z;
x = (float*) malloc(N*sizeof(float));// malloc necesita el tamaño en bytes
y = (float*) malloc(N*sizeof(float));
  z = (float*) malloc(N*sizeof(float));
  #endif
  //Inicializar vectores
if (N < 9)</pre>
    for (i = 0; i < N; i++)
      x[i] = N * 0.1 + i * 0.1; y[i] = N * 0.1 - i * 0.1;
  else
    for (i = 0; i < N; i++)</pre>
      x[i] = drand48();
      y[i] = drand48();
  }
  clock_gettime(CLOCK_REALTIME,&cgt1);
  for(i=0; i<N; i++)</pre>
    z[i] = alpha*x[i] + y[i];
 clock_gettime(CLOCK_REALTIME,&cgt2);
 ncgt=(double) (cgt2.tv_sec-cgt1.tv_sec)+
  (double) ((cgt2.tv_nsec-cgt1.tv_nsec)/(1.e+9));
#ifdef VECTOR_DYNAMIC
 free(x); // libera el espacio reservado para v1
free(y); // libera el espacio reservado para v2
free(z); // libera el espacio reservado para v3
#endif
 return 0:
```

Tiempos ejec.	-O0	-Os	-O2	-O3
Longitud	0.00000600	0.0000004	0.0000003	0.0000001
vectores=10	0	36	99	99

**CAPTURAS DE PANTALLA** (que muestren la compilación y que el resultado es correcto):

```
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC: ~/AC/Practi...
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc
-00 -o daxpy0 daxpy.c
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc
-Os -o daxpys daxpy.c
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc
-02 -o daxpy2 daxpy.c
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc
-03 -o daxpy3 daxpy.c
iesus@iesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ./da
xpv0 10
Faltan argumentos de entrada (n. componentes, alpha)jesus@jesus-HP-EliteB2
10: orden no encontrada/AC/Practicas/Practica4$ 10 2
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ./da
xpy0 10 2
Tiempo:0.000006000
                         / Tamaño Vectores:10
 alpha*x[0]+y[0]=z[0](2.0000000*0.000000+0.000985=0.000985)
 alpha*x[1]+y[1]=z[1](2.0000000*0.041631+0.176643=0.259905)
 alpha*x[2]+y[2]=z[2](2.000000*0.364602+0.091331=0.820535)
 alpha*x[3]+y[3]=z[3](2.0000000*0.092298+0.487217=0.671813)
 alpha*x[4]+y[4]=z[4](2.000000*0.526750+0.454433=1.507934)
 alpha*x[5]+y[5]=z[5](2.000000*0.233178+0.831292=1.297649)
 alpha*x[6]+v[6]=z[6](2.000000*0.931731+0.568060=2.431523)
 alpha*x[7]+y[7]=z[7](2.000000*0.556094+0.050832=1.163021)
 alpha*x[8]+y[8]=z[8](2.0000000*0.767051+0.018915=1.553017)
 alpha*x[9]+y[9]=z[9](2.0000000*0.252360+0.298197=0.802917)
esus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ./da
xpys 10 2
 iempo:0.000000436
                         / Tamaño Vectores:10
 alpha*x[0]+y[0]=z[0](2.0000000*0.000000+0.000985=0.000985)
 alpha*x[1]+y[1]=z[1](2.0000000*0.041631+0.176643=0.259905)
 alpha*x[2]+y[2]=z[2](2.0000000*0.364602+0.091331=0.820535)
 alpha*x[3]+y[3]=z[3](2.0000000*0.092298+0.487217=0.671813)
 alpha*x[4]+v[4]=z[4](2.0000000*0.526750+0.454433=1.507934)
 alpha*x[5]+y[5]=z[5](2.0000000*0.233178+0.831292=1.297649)
 alpha*x[6]+y[6]=z[6](2.000000*0.931731+0.568060=2.431523)
 alpha*x[7]+y[7]=z[7](2.000000*0.556094+0.050832=1.163021)
 alpha*x[8]+y[8]=z[8](2.0000000*0.767051+0.018915=1.553017)
 alpha*x[9]+v[9]=z[9](2.000000*0.252360+0.298197=0.802917)
```

```
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ./da
kpy2 10 2
                         / Tamaño Vectores:10
iempo:0.000000399
 alpha*x[0]+y[0]=z[0](2.000000*0.000000+0.000985=0.000985)
 alpha*x[1]+y[1]=z[1](2.0000000*0.041631+0.176643=0.259905)
 alpha*x[2]+y[2]=z[2](2.000000*0.364602+0.091331=0.820535)
 alpha*x[3]+y[3]=z[3](2.0000000*0.092298+0.487217=0.671813)
 alpha*x[4]+v[4]=z[4](2.0000000*0.526750+0.454433=1.507934)
 alpha*x[5]+y[5]=z[5](2.0000000*0.233178+0.831292=1.297649)
 alpha*x[6]+y[6]=z[6](2.0000000*0.931731+0.568060=2.431523)
 alpha*x[7]+y[7]=z[7](2.0000000*0.556094+0.050832=1.163021)
 alpha*x[8]+y[8]=z[8](2.000000*0.767051+0.018915=1.553017)
 alpha*x[9]+y[9]=z[9](2.0000000*0.252360+0.298197=0.802917)
esus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ ./da
kpy3 10 2
iempo:0.000000199
                         / Tamaño Vectores:10
 alpha*x[0]+v[0]=z[0](2.000000*0.000000+0.000985=0.000985)
 alpha*x[1]+y[1]=z[1](2.0000000*0.041631+0.176643=0.259905)
 alpha*x[2]+y[2]=z[2](2.000000*0.364602+0.091331=0.820535)
 alpha*x[3]+y[3]=z[3](2.0000000*0.092298+0.487217=0.671813)
 alpha*x[4]+y[4]=z[4](2.0000000*0.526750+0.454433=1.507934)
 alpha*x[5]+y[5]=z[5](2.000000*0.233178+0.831292=1.297649)
 alpha*x[6]+y[6]=z[6](2.000000*0.931731+0.568060=2.431523)
 alpha*x[7]+y[7]=z[7](2.000000*0.556094+0.050832=1.163021)
 alpha*x[8]+y[8]=z[8](2.000000*0.767051+0.018915=1.553017)
 alpha*x[9]+v[9]=z[9](2.000000*0.252360+0.298197=0.802917)
esus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ |
```

#### COMENTARIOS QUE EXPLIQUEN LAS DIFERENCIAS EN ENSAMBLADOR:

Con la opcion -O0 no hay ninguna optimización , el codigo es bastante más largo que el resto además hay más sobrecarga de la pila en esta optimización que en las otras , con la opción -O2 se reduce bastante el código y hace que vaya mucho más rápido y con la opción -O3 hace demasiadas optimizaciones e incluso puede llegar a saltarse restricciones que si trabajamos con memoria dinámica puede hacer que falle nuestro código.

```
jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc -00 -S -0 daxpy00 daxpy.c jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc -05 -S -0 daxpy01 daxpy.c jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc -01 -S -0 daxpy01 daxpy.c jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc -03 -S -0 daxpy03 daxpy.c jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$ gcc -02 -S -0 daxpy02 daxpy.c jesus@jesus-HP-EliteBook-830-G7-Notebook-PC:~/AC/Practicas/Practica4$
```

CÓDIGO EN ENSAMBLADOR (no es necesario introducir aquí el código como captura de pantalla, ajustar el tamaño de la letra para que una instrucción no ocupe más de un renglón):

(PONER AQUÍ SÓLO LA ZONA DEL CÓDIGO ENSAMBLADOR DONDE ESTÁ EL CÓDIGO EVALUADO, USE COLORES PARA DESTACAR LAS DIFERENCIAS)

10 Depto.

daxpyO0.s	daxpyOs.s	daxpyO2.s	daxpyO3.s
.L11:  movl -72(%rbp), %eax cltq leaq 0(,%rax,8), %rdx leaq x(%rip), %rax movsd (%rdx,%rax), %xmm0 movapd %xmm0, %xmm1 mulsd -64(%rbp), %xmm1 movl -72(%rbp), %eax cltq leaq 0(,%rax,8), %rdx leaq y(%rip), %rax movsd (%rdx,%rax), %xmm0 addsd %xmm1, %xmm0 movl -72(%rbp), %eax cltq leaq 0(,%rax,8), %rdx leaq z(%rip), %rax movsd %xmm0, (%rdx,%rax) addl \$1, -72(%rbp) .L10: movl -72(%rbp), %eax cmpl -68(%rbp), %eax jl .L11	.L8:     cmpl %eax, %r12d     jle .L20     movq %r14, %xmm0     mulsd (%rcx,%rax,8), %xmm0     addsd (%rsi,%rax,8), %xmm0     movsd %xmm0, (%rdx,%rax,8)     incq %rax     jmp .L8	.L8: cmpl %eax, %r12d jle .L20 movq %r14, %xmm0 mulsd (%rcx,%rax,8), %xmm0 addsd (%rsi,%rax,8), %xmm0 movsd %xmm0, (%rdx,%rax,8) incq %rax jmp .L8	.L12:    movapd 0(%rbp,%rax), %xmm0    mulpd %xmm1, %xmm0    addpd (%r12,%rax), %xmm0    movaps %xmm0, (%r15,%rax)    addq \$16, %rax    cmpq %rax, %rdx    jne .L12    movl %ecx, %eax    andl \$-2, %eax    andl \$1, %ecx    je .L11