Desempenho

Desempenho: uma analogia

O que é desempenho ?

Airplane	Passenger capacity	Cruising range (miles)	Cruising speed (m.p.h)	Passenger throughput (passenger x m.p.h)
Boeing 777	375	4630	610	228.750
Boeing 747 BAC/Sud Concord	470 132	4150 4000	610 1350	286.700 178.200
Douglas DC-8-50	146	8720	544	79.424

Desempenho: métricas

- Comparação entre PCs
 - Qual deles termina a tarefa primeiro ?
 - Tempo para realizar uma tarefa
 - » Tempo de execução ou tempo de resposta
- Comparação entre servidores
 - Qual deles completou mais tarefas ?
 - Número de tarefas na unidade de tempo
 - » Vazão (throughput)

Desempenho relativo

"X é n vezes mais rápido que Y" significa:

$$n = \frac{\text{TempoEx}(Y)}{\text{TempoEx}(X)} = \frac{\text{Desempenho}(X)}{\text{Desempenho}(Y)}$$

Medida de desempenho

- Tempo de execução de um programa
 - Medido em segundos
- Tempo de resposta
 - Tempo total para completar uma tarefa
 - » CPU + memória + HD + E/S
 - » Compartilhamento: programas simultâneos
- Tempo de execução de CPU
 - » tempo_{CPU} = tempo_{usuário} + tempo_{sistema}

Medida de desempenho

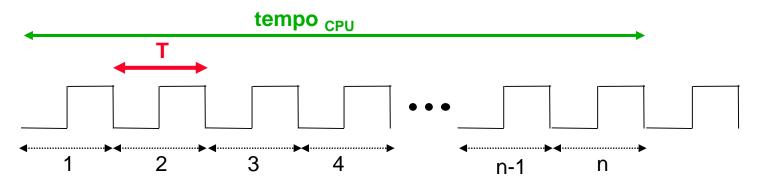
- Desempenho do sistema
 - Tempo de resposta de um sistema sem carga
- Desempenho de CPU
 - Tempo de CPU dedicado a um dado usuário
 - Foco deste curso

Desempenho: perspectivas

- Perspectiva do usuário
 - Quão rápido um programa executa ?
 - Métrica: tempo
- Perspectiva do projetista
 - Quão rápido o HW executa funções básicas
 - Métrica: ciclos de relógio

O relógio

- Computador é um sistema digital síncrono
- Relógio
 - Determina quando ocorrem eventos no HW
 - Período (T) ou frequência (f)
 - » Exemplo: T = 0.25ns = 250 ps ou f = 4 GHz



$$tempo_{CPU} = n \times T = \frac{n}{f}$$

Relacionando as perspectivas

$$tempo_{CPU} = ciclos_{CPU} \times T = \frac{ciclos_{CPU}}{f}$$

Exemplo

Problema

- -10s (comp. A, 4 GHz)
- 6s (comp. B, ?), mas ciclos_B = $1.2 \times \text{ciclos}_A$

Solução

$$tempo_{CPU} = ciclos_{CPU} \times T = \frac{ciclos_{CPU}}{f}$$

Exemplo

Problema

- -10s (comp. A, 4 GHz)
- 6s (comp. B, ?), mas ciclos_B = $1.2 \times \text{ciclos}_A$

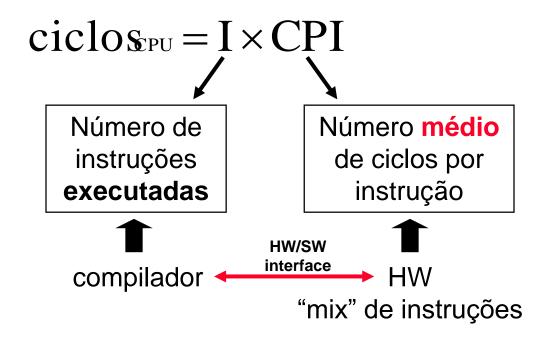
Solução

$$ciclos_{CPU}(A) = tempo_{CPU}(A) \times f(A) = 40 \times 10^9$$

tempocpu(B) =
$$\frac{1.2 \times \text{ciclos}_{\text{CPU}}(A)}{f(B)} = \frac{1.2 \times 40 \times 10^9}{f(B)} = 6$$

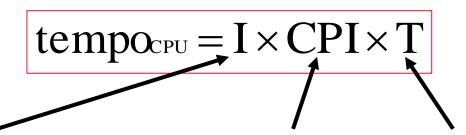
$$f(B) = \frac{1.2 \times 40 \times 10^9}{6} = 8 \text{ GHz}$$

Refinando a modelagem



$$tempo_{CPU} = I \times CPI \times T = \frac{I \times CPI}{f}$$

Como determinar cada fator?



SW: "profiler", simulador

HW: contador

Simulação da implementação

manual do processador

$$ciclos_{PU} = \sum_{i=1}^{n} (I_i \times CPI_i)$$

(Exemplo: p. 35-36)

Adapted from "Computer Organization & Design: The Hardware/Software Interface", D. Patterson and J. Hennessy, Morgan Kaufmann Publishers. Copyright 1998 UCB.

Cálculo do CPI médio

$$\begin{split} &\sum_{i=1}^{n} I_{i} \times CPI_{i} \\ &CPI = \frac{1}{I} \end{split} \qquad \text{(média ponderada dos CPIs)} \\ &CPI = \sum_{i=1}^{n} (\frac{I_{i}}{I} \times CPI_{i}) = \sum_{i=1}^{n} (F_{i} \times CPI_{i}) \end{split}$$

Classe	СРІ	Qde.	Fração
Α	5	20M	0,33
В	2	30M	0,50
С	4	6M	0,10
D	4	4M	0,07

$$CPI = \frac{5 \times 20 + 2 \times 30 + 4 \times 6 + 4 \times 4}{60} = \frac{10}{3}$$

$$CPI = 5 \times 0.33 + 2 \times 0.50 + 4 \times 0.10 + 4 \times 0.07 = 3.33$$

Algoritmo

- Afeta o número de instruções executadas
 - » Determina o número de instruções do programa
 - » Exemplo: mais passos, mais instruções
- Pode afetar o CPI
 - » Pode favorecer instruções mais lentas ou rápidas
 - » Exemplo: uso de instruções de ponto flutuante ao invés de instruções inteiras

Linguagem

- Afeta o número de instruções
 - » Determina as instruções-fonte a serem traduzidas em instruções do processador-alvo
 - » Exemplo: teste automático de limites de arranjo (Lab 03)
- Afeta o CPI
 - » Forte suporte a abstrações de dados requer chamadas indiretas, que deterioram o CPI
- Exemplo: Invocação de métodos em Java
 - » Seção 2.15 do livro-texto (CD):
 - Teste se ponteiro nulo (beq, bne)
 - Carga do endereço da tabela de métodos (lw)
 - Carga do endereço do método apropriado (Iw)
 - Desvio para endereço em registrador (jral)

Compilador

- Afeta o número de instruções executadas
 - » Determina a tradução de comandos-fonte em instruções do processador-alvo
 - » Exemplo: eliminação de redundâncias, eliminação de instruções de desvio
- Pode afetar o CPI
 - » Determina a proporção de instruções de cada tipo
 - » Determina a ordem das instruções (pipeline)
 - » Influencia a localidade de acesso à memória (cache)
 - » Exemplo: escalonamento de código, loop unrolling

ISA

- Afeta o número de instruções executadas
 - » Afeta a seleção de instruções pelo compilador
 - » Que instruções do processador-alvo são necessárias para executar uma dada função ?
 - » Exemplos: push/pop; a = a + A[i]

Afeta o CPI

- » Determina o custo em ciclos de cada instrução
- » Exemplo: modos de endereçamento complexos

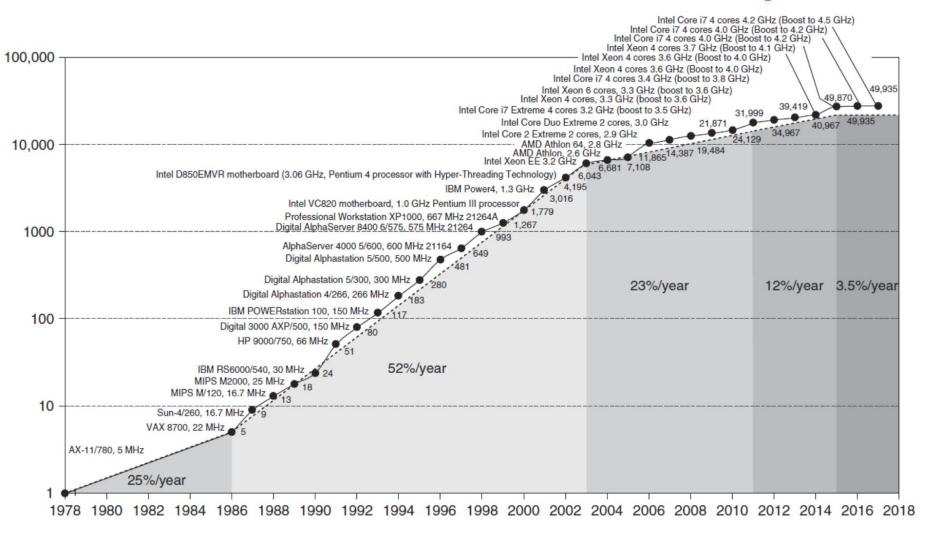
Afeta a frequência

- » A simplicidade das instruções permite organizar o sistema digital com menores período de relógio, para uma dada tecnologia de fabricação
- » Exemplo: níveis de lógica na decodificação de instruções

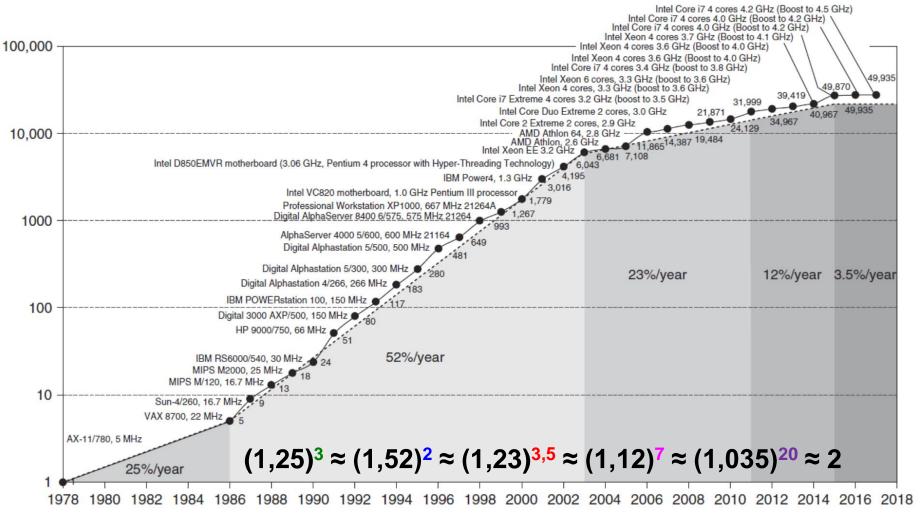
Discussão

- Você está satisfeita/satisfeito com o crescimento do desempenho dos PCs nos últimos 5 anos?
- O mercado está satisfeito com o crescimento do desempenho nos últimos 5 anos?
- O desempenho em processadores multicore é satisfatório?
- Os crescimento do desempenho em processadores multicore é satisfatório ?

Limites ao crescimento do desempenho



Limites ao crescimento do desempenho

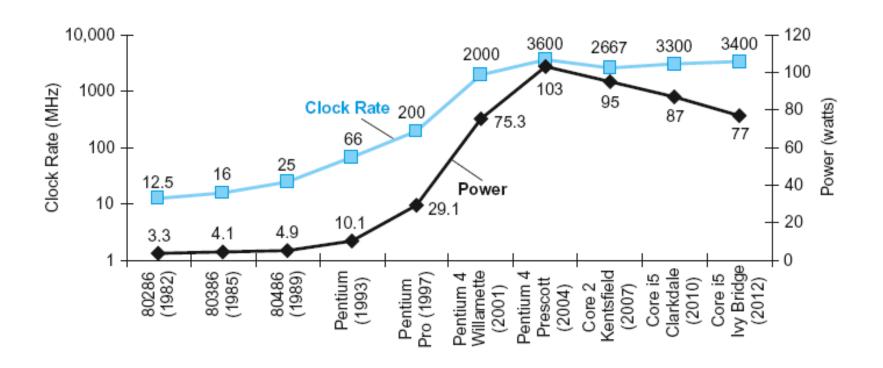


Lei de Moore, RISC+ILP, barreira de potência (fim do Dennard Scaling) + limite de ILP, limite do número de cores úteis (serialização), fim da Lei de Moore

Luiz C. V. dos Santos, INE/CTC/UFSC

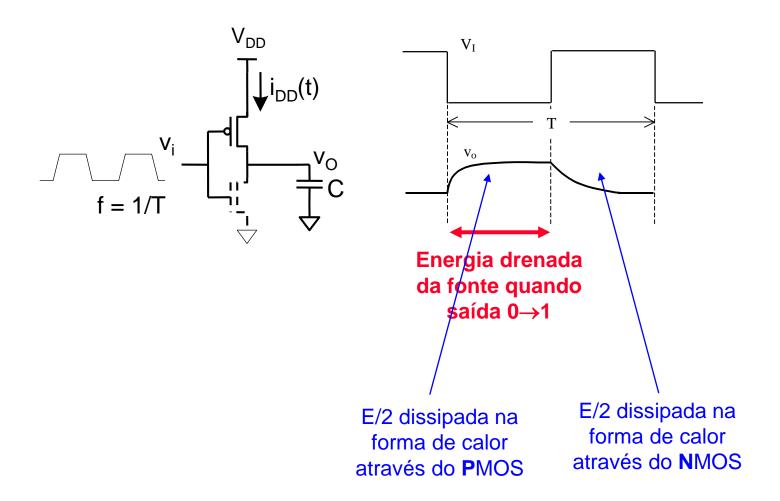
INE 5411, performance, slide 21

A barreira da potência

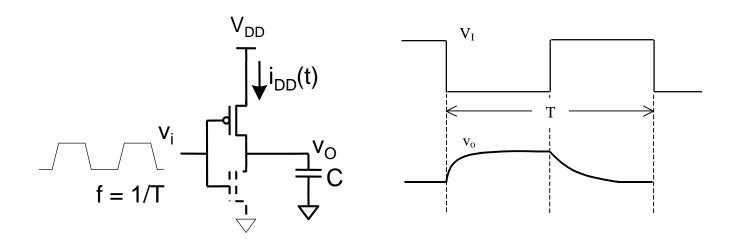


Qual a relação entre P e f?

Revisão de tecnologia CMOS

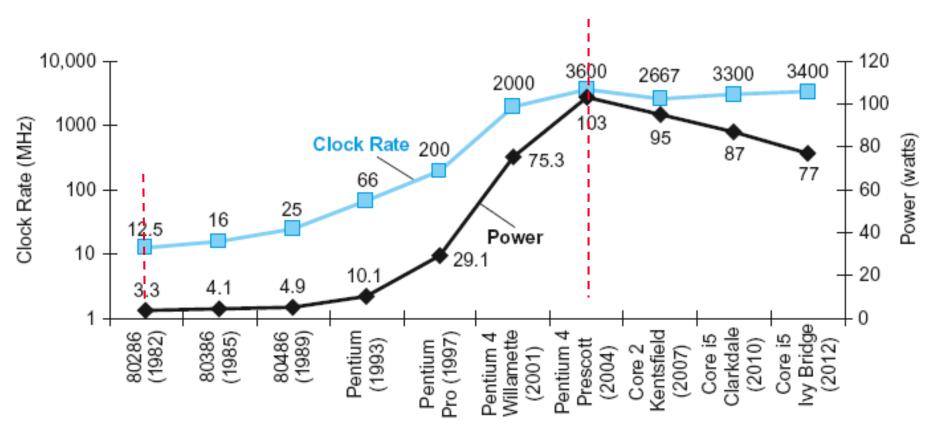


Revisão de tecnologia CMOS



$$P_{din} = C \times V_{DD}^2 \times f_{0 \to 1}$$

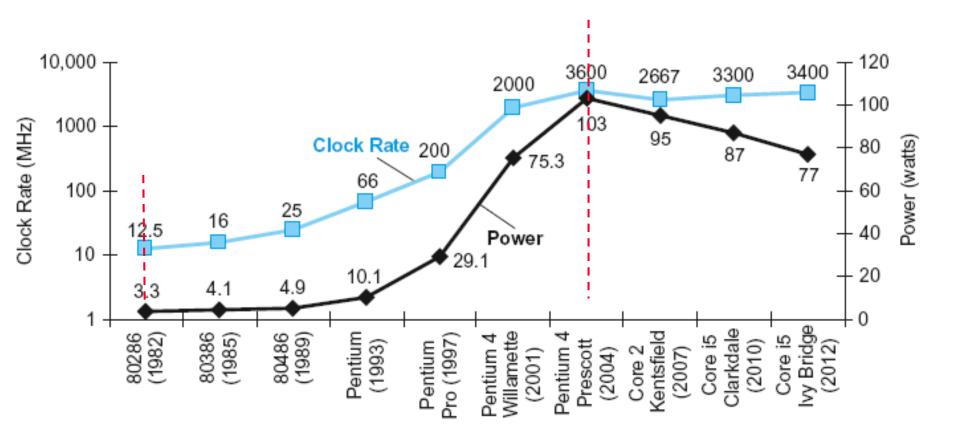
Correlação entre frequência e potência



$$P_{din} = C \times V_{DD}^{2} \times f_{0 \to 1}$$

Por que P cresceu só 30x enquanto f cresceu 300x?

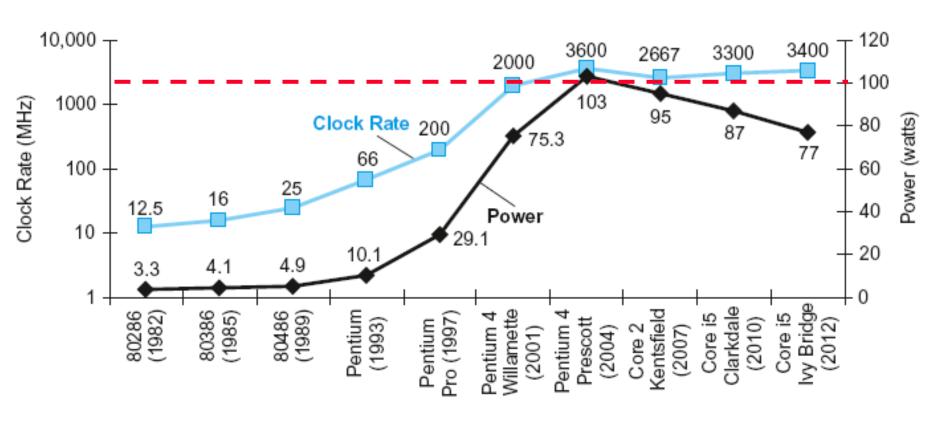
Correlação entre frequência e potência



$$P_{din} = C \times V_{DD}^{2} \times f_{0 \to 1}$$

Porque V_{DD} caiu de 5V para 1V no mesmo período!

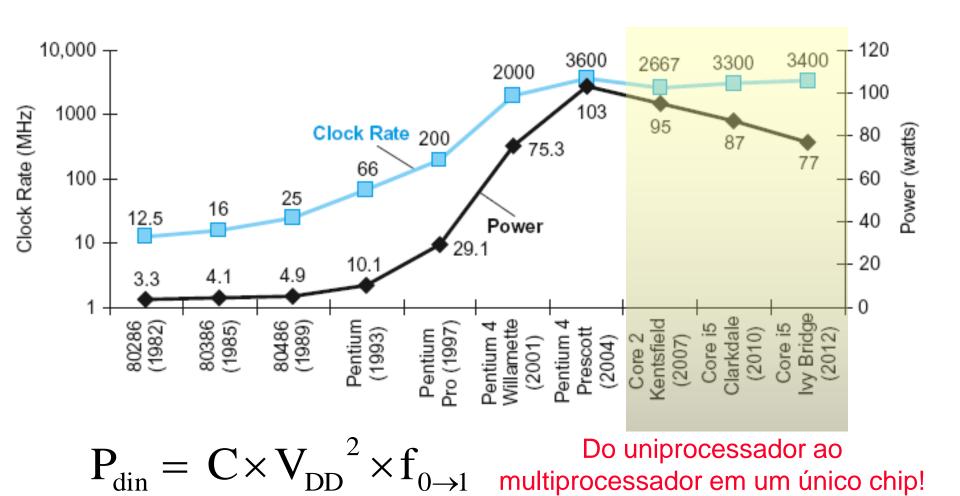
A barreira da potência



$$P_{din} = C \times V_{DD}^{2} \times f_{0 \to 1}$$

Para PCs, há um limite prático de resfriamento que restringe a potência a cerca de 100W

Consequência: mudança de paradigma



(CMP: Chip Multi-Processing)

Consequência do novo paradigma

- Requer programação paralela explícita
 - Ao contrário do paralelismo entre instruções
 - » Onde HW executa múltiplas instruções por vez
 - » Paralelismo escondido do programador
 - Compilador e HW fazem quase todo o trabalho
 - Dificuldades do novo paradigma:
 - » Programar para desempenho (mais difícil)
 - Convencional: deve-se garantir programa correto, resolução de problema importante, interface adequada
 - Agora tem que se programar para velocidade
 - » Balancear carga
 - » Otimizar comunicação e sincronização

HW/SW para exploração de paralelismo

- Suporte a thread-level parallelism
 - Instruções para sincronização entre threads
 - Acesso à memória compartilhada entre threads
 - » Coerência de cache
 - Execução paralela de múltiplas threads dentro de um programa
- Suporte a instruction-level parallelism
 - Execução paralela de múltiplas instruções dentro de uma thread
- Suporte a data-level parallelism
 - Execução paralela de múltiplas operações dentro de uma instrução

Desempenho