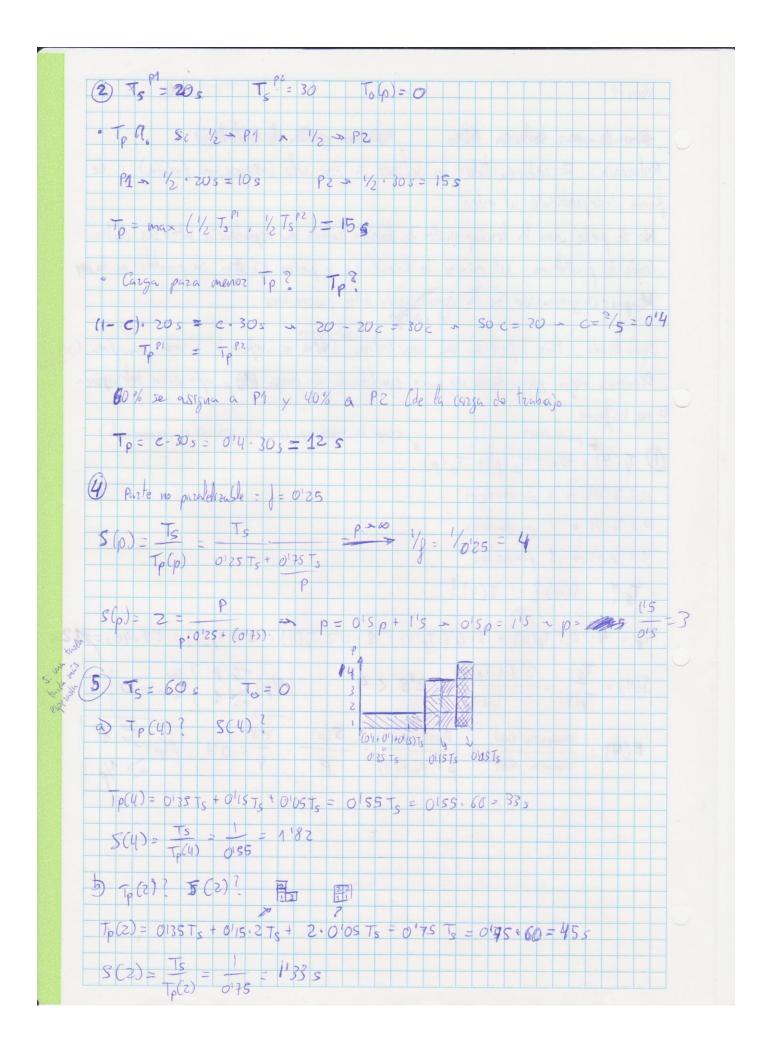
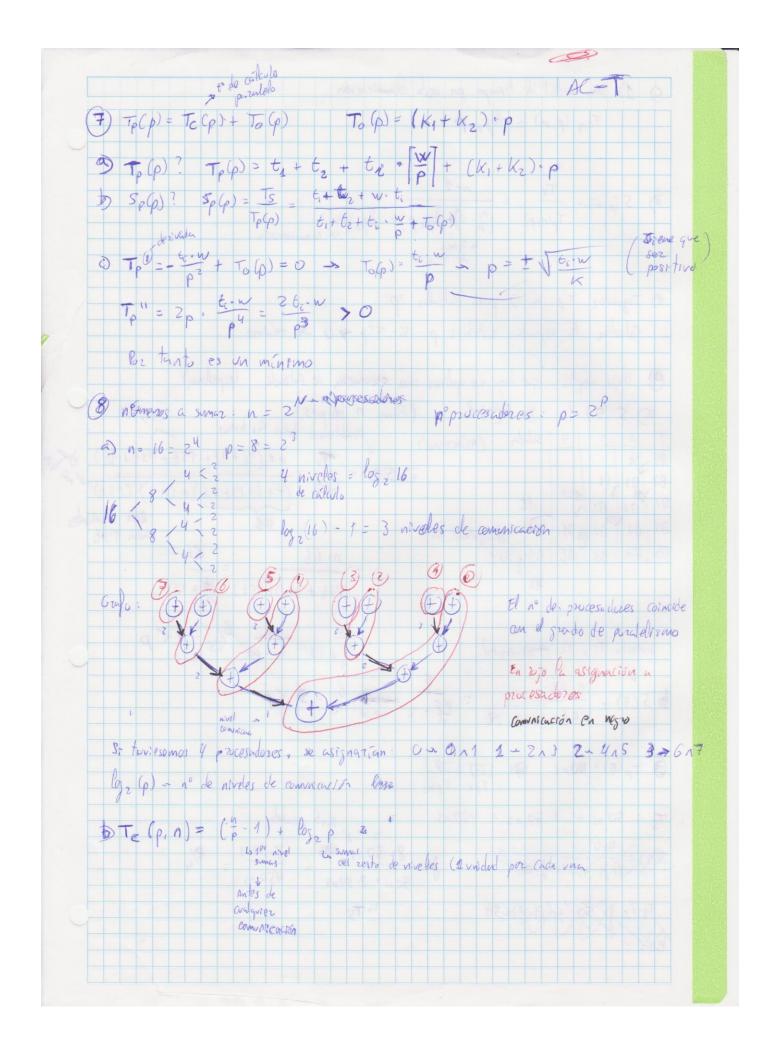
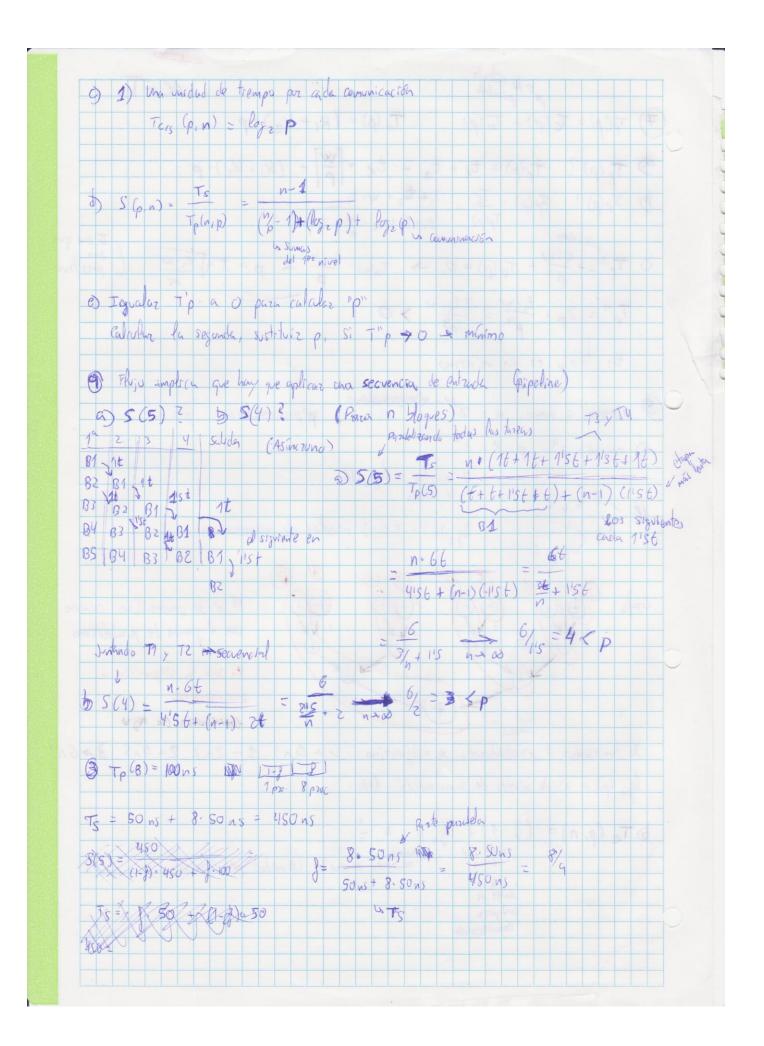
H	0	m-P	reces	ade	re)				+			Ti	owy	o d	0	obt	eca	355	-0	29	esta.	939	RCICI	o e	5 0	esp	100	ich	le)	
1	D Tp (4)	1	40			- 1	20	+	+	(0) A		,													-1				
-										1	1																			
	0,2 Tp (1	()	77	4	pu	ce.	560	ore	5																					
	0,6 Tp (4	() 4	9	3	or	oce	540	ure.	S																					
	0,27004																													
					,				0																					
	· Ts?	5	CY)	3		E	(4) (
	1			7																										
	Ts = 4	1 (1, 2	Tp	(4)	+	3.	0	6	p(4) -	+	1	· C	2,6	7	pl	4)	111	21	8	Tp C	4)	17	21	8 -	40	15=	112
		To			21	8	1	To (4)										1		MG	is L	P	7	Cau				1	
	S(4) =	7	u)	=			Ŧ	/11		=	2	8	<	4	1				5	(p) (N N	1	1	6	p)	Ξ	0	18	
																			-	-										
	E(4)		Gan	anc	LW.	20	al		F	res	+ 1	(0)		Į		5	0)			2	18 -== 1		17		E	-	7	The state of	1	
	-(4)	2 -	Gan	4uC	a	ide	al		0	0	Pag	+1	1)			F	>		-		-	0	+		1	P	1	>	1/	
									1		ile	21-0	1-1-														K.d. Ir	1	P	
								D.													T			7						
											I																			
																							+	(0)						
										İ									T			10				1				
								-														-								
							12			5		h :										10			181				aT	
																						1								







Cuestión 1. Indique las diferencias entre OpenMP y MPI.

OpenMP es un lenguaje paralelo basado en directivas, en el cual el compilador se encarga de poner el código necesario para paralelizar según haya indicado el programador.

Por otro lado, MPI es una API de funciones en la que el programador se encarga de declarar explícitamente la paralelización, el paso de mensajes entre hebras y la comunicación.

Cuestión 2. Ventajas e inconvenientes de una asignación estática de tareas a procesos/threads frente a una asignación dinámica.

Con una asignación estática se puede saber de antemano la carga que puede alcanzar cada procesador. También se puede ubicar la paralelización de manera que beneficie al sistema (códigos que trabajen entre sí se sitúen en procesadores cercanos) logrando una mejor cooperación entre cores-

Cuestión 3. ¿Qué se entiende por escalabilidad lineal y por escalabilidad superlineal? Indique las causas por las que se puede obtener una escalabilidad superlineal.

La escalabilidad indica la ganancia en prestaciones del sistema al otorgarle un cierto grado de paralelismo.

Esta escalabilidad es lineal cuando tiene el mismo valor que el número de procesadores del equipo, y superlineal cuando lo supera.

Cuestión 4. Enuncie la ley de Amdahl en el contexto de procesamiento paralelo.

La ley de Amdahl nos indica que en un sistema con "p" procesadores, la ganancia en prestaciones está limitada, por lo que no puede ser mayor a 1/f, siendo "f" la fracción de código que se paraleliza.

En otras palabras, si hay parte del código del programa que no se puede paralelizar, este repercutirá en la ganancia de manera negativa

Cuestión 6. Deduzca la expresión que caracteriza a la ley de Amdahl. Defina claramente el punto de partida y todas las etiquetas que utilice

Siendo:

- S: Ganancia en prestaciones
- p: Incremento de velocidad con paralelismo
- f: Fracción de código paralelizado
- Ts: Tiempo de ejecución del programa sin paralizar
- Tp: Tiempo de ejecución del programa paralelizado

S = Ts / Tp = Ts / (f*Ts) + (1-f)*Ts/p = p / 1 + f*(p-1) <= 1/f (Cuando p tiende a infinito)