

Звіт з висновками з дослідження

Кількість апаратних потоків (ядер) системи: 16.

Частина 1: Стандартні алгоритми `std::min_element`

Обсяг (N)	Default/Seq (мкс)	<code>exes::par</code> (мкс)	<code>exes::par_unseq</code> (мкс)	Висновок
10 000 000	20 247	19 194	19 100	Незначний виграш
50 000 000	98 325	97 574	96 135	Незначний виграш

На обох обсягах даних (10M та 50M) паралельні політики (`par`, `par_unseq`) не дають значного прискорення порівняно з послідовним виконанням. Усі часи виконання приблизно рівні, різниця становить менше ніж 5%

Операція знаходження мінімуму `std::min_element` є обмеженою пам'яттю а не обчислювальною потужністю. Продуктивність визначається швидкістю читання даних з основної пам'яті, а не швидкістю порівняння. Застосування паралелізму в цьому випадку лише збільшує навантаження на підсистему пам'яті та накладні витрати на керування потоками, що нівелює потенційний виграш.

Власний алгоритм був реалізований з розбиттям роботи на **K** частин та використанням `std::async/std::future` для паралельного виконання

Обсяг $N = 10\,000\,000$ (мкс)

K	Час (мкс)	K	Час (мкс)
1	20 947	16 (H/W)	4 835
2	10 309	32	4 181
4	8 312	64 (Best)	3 434
8	5 585		

Найкращий результат: $K=64$, час: 3434 мкс

Співвідношення K_{Best} до апаратних потоків (16): 4.000

Обсяг $N = 50\,000\,000$ (мкс)

K	Час (мкс)	K	Час (мкс)
1	101 560	16 (H/W)	16 488
2	51 007	32 (Best)	15 626
4	35 068	64	15 747
8	23 879		

Найкращий результат: K=32, час: 15 626 мкс

Співвідношення K_{Best} до апаратних потоків (16): 2.000

Найкраща швидкодія досягається, коли K перевищує кількість апаратних потоків K=16. Це явище є типовим для задач, обмежених пам'яттю.

$K < H/W$ (до 16): Час виконання різко зменшується, оскільки задіюється більше фізичних ядер.

$K > H/W$ (після 16): Час виконання, як правило, починає поступово зростати (для N=50M, K=64 повільніше, ніж K=32). Операційна система змушена витратити час на перемикання контексту між потоками, що перевищують кількість ядер. Це зростання апроксимується лінійним законом, оскільки накладні витрати на додатковий потік стають майже константними.

Для операції `std::min_element` стандартні паралельні політики C++ неефективні. Однак, власний паралельний алгоритм забезпечує значний виграш у швидкості до 6 разів.

Оптимальна кількість частин K для задач, обмежених пам'яттю, часто перевищує кількість фізичних ядер (16), коливаючись у діапазоні K/H/W від 2.0 до 4.0.

Дослідження продуктивності завжди слід проводити на релізних збірках з увімкненою оптимізацією. Для Memory-bound задач оптимізація компілятора є критичною для мінімізації часу доступу та обробки даних.