

- /src/ enthält C++ und CUDA Quelltexte
- /csharp-src/ImageModifier/ beinhaltet C# ImageSharp Quelltext
- implementiert wurden Greyscale, Blur und HSV Operationen auf Bildern
- C++ Implementation enthält außerdem noch Emboss
- run_no_parallelism.sh baut den C++ Quelltext und führt einmal alle Operationen aus
- 4 verschiedene Implementationen: OpenCV, CImg, lodepng, CUDA

Neuimplementation

- häufig wiederholendene Abläufe (Schleifen, Berechnung des Index, ...)
- Operatoren wie Gaussian Blur benötigen starke Vereinfachungen
- Farbräume sind häufig uneindeutig und implementationsabhängig
- 3 verschiedene Bibliotheken für Kompatibilität ausprobiert

CUDA

- Standardbibliotheken müssen ersetzt werden (crosscompilation)
- viele Funktionen schon gegeben

High-Level-Bibliothek

- häufig genutzte Funktionen schnell umsetzbar
- exotische Funktionen aufwendig

Gaussian Blur

```
float filter[filter_size][filter_size] = {
    {1.0f, 4.0f, 6.0f, 4.0f, 1.0f},
    {4.0f, 16.0f, 24.0f, 16.0f, 4.0f},
    {6.0f, 24.0f, 36.0f, 24.0f, 6.0f}, ...
}
```

- Annäherung an Gauss durch im Vorfeld bestimmte Werte
- Iteration über Filter
- Filterposition bestimmt Pixelnachbar

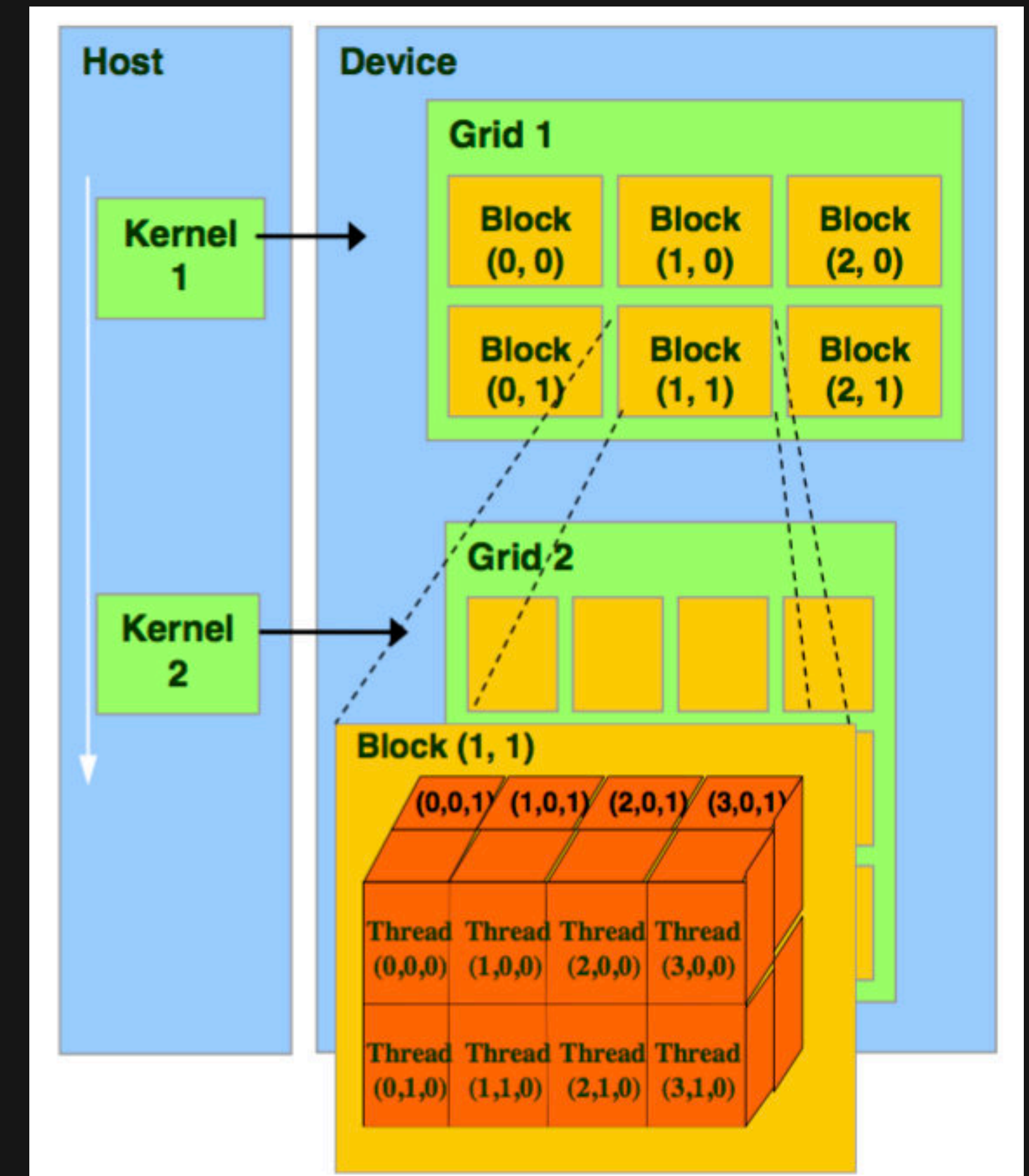
HSV

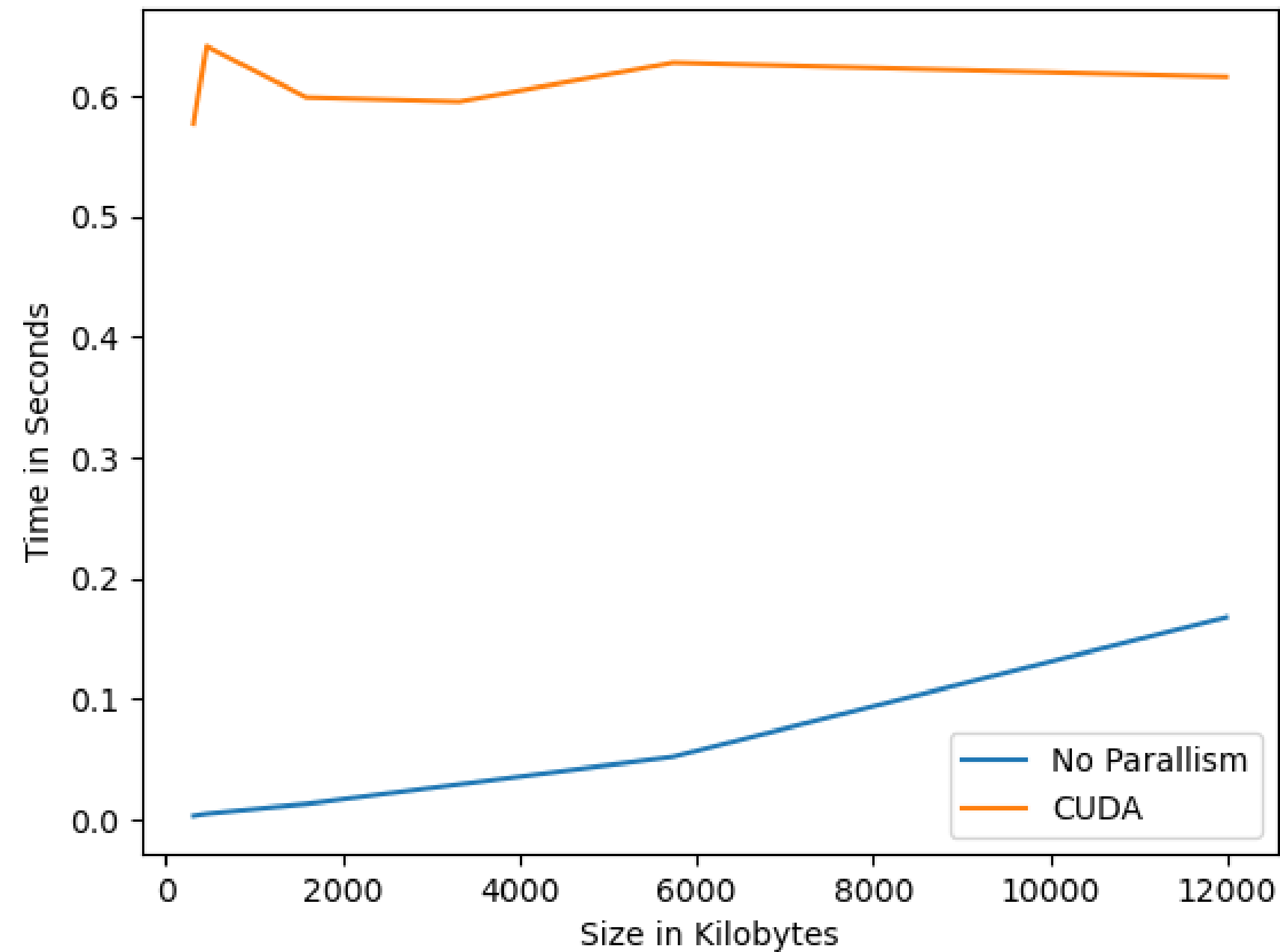
- Problem: HSV hat nur 3 Farbkanäle
- Problem: Konvertierung hängt vom Farbspektrum ab

```
if(diff != 0) {
    if(cmax == red)
        hue = 43 * ((green - blue) / diff);
    else if(cmax == green)
        hue = 85 + 43 * ((blue - red) / diff);
    else
        hue = 200 + 171 + 43 * ((red - green) / diff); /*
200 is temporary. It works for some reason. */ }
```

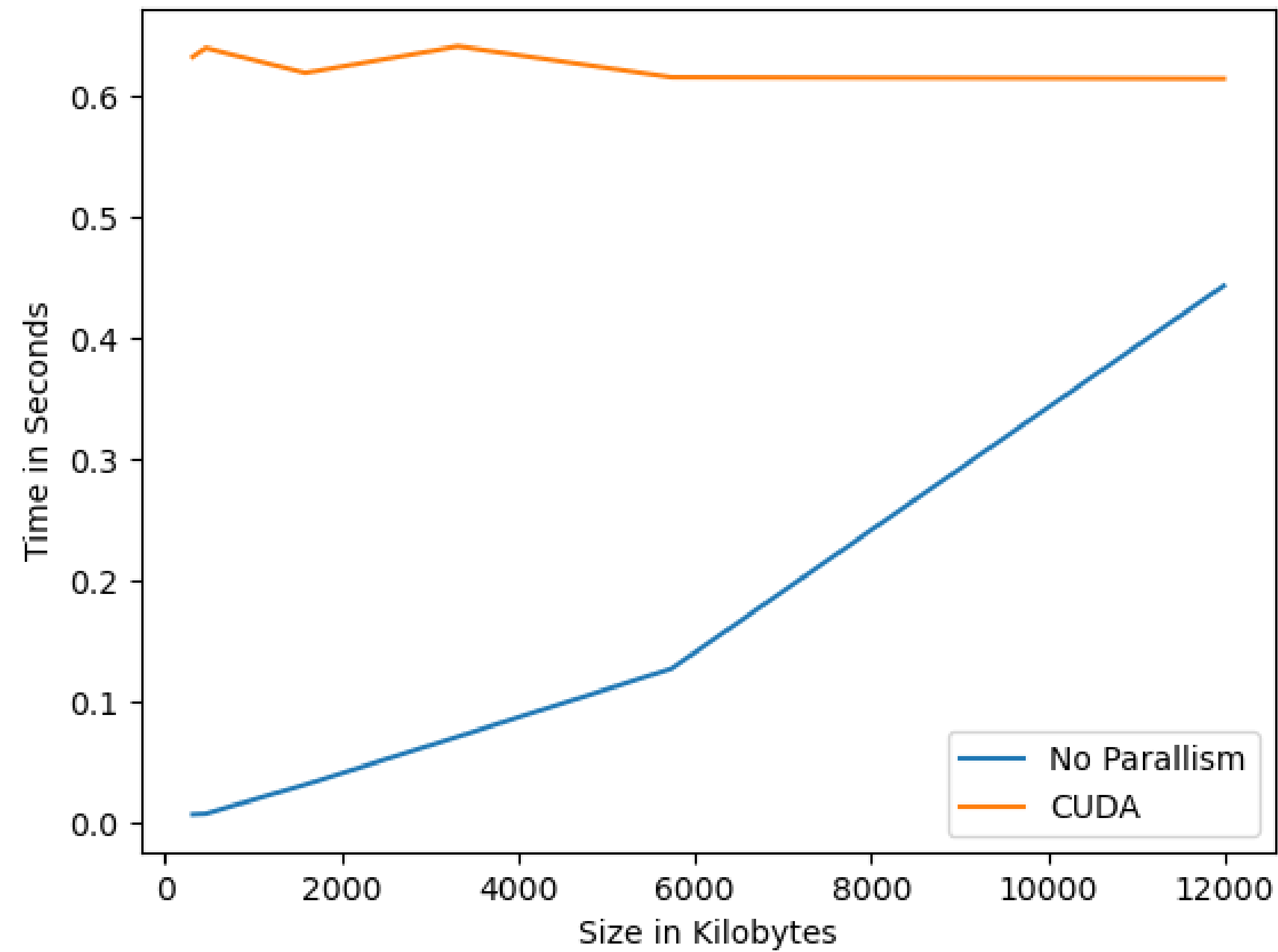
```
dim3 blocks((x / threads.x + 1), (y / threads.y + 1));
```

- Verteilung mittels GPU auf Threads und Blöcke
- Parallelisierung der Operationen erfolgt mittels Kernels automatisch über CUDA
- Operationen verarbeiten Daten vom Inputbuffer und schreiben in den Outputbuffer

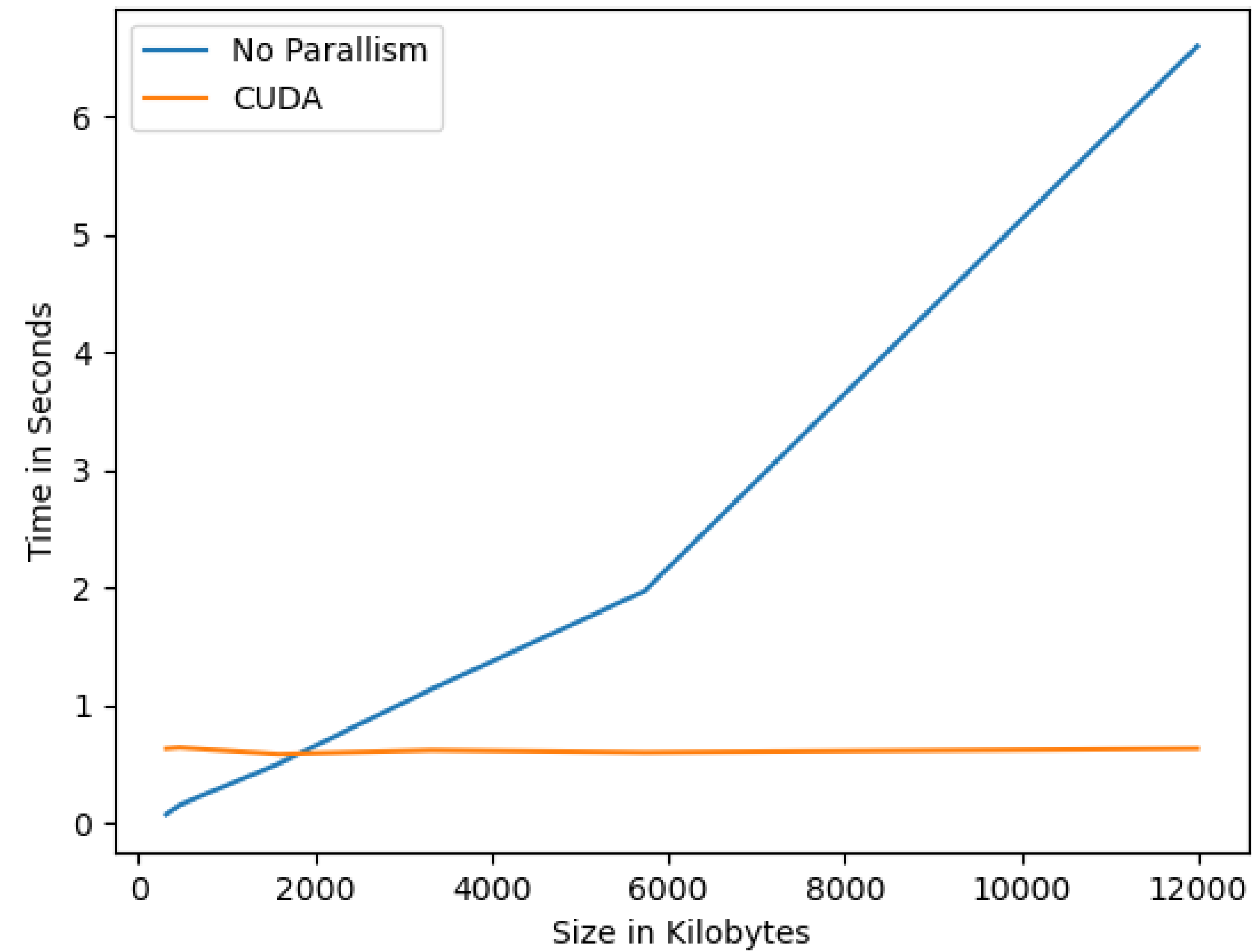




Getestet auf dem
Nivida Cluster HTW
Berlin



Getestet auf dem
Nivida Cluster HTW
Berlin



Getestet auf dem
Nivida Cluster HTW
Berlin

1. für einfache Berechnungen:

"CUDA benötigt länger die Grafikkarte anzusprechen, als der Prozessor für die Berechnung."

2. für komplexe parallelisierbare Berechnungen:

"Durch multithreaded SIMD überholt CUDA bei großen Datenmengen den Prozessor über Parallelisierung der Berechnungen."

3. Beobachtung für CUDA:

"Solange die Grafikkarte nicht vollständig ausgelastet ist, benötigen alle gemeinsamen Berechnungen ungefähr gleich viel Zeit."

- datenorientiertes Layout (SOA etc)
- SIMD / MIMD Intrinsics implementieren
- CUDA Threads optimieren

DEMO
No Parallism
CUDA