

# **ΕΡΓΑΣΙΑ ΣΤΑ ΠΑΡΑΛΛΗΛΑ ΣΥΣΤΗΜΑΤΑ**

## **Game Of Life**

**Ηλίας Μεντζελος – 1115201400106**

**Ευαγγελος Πεκος – 1115201400157**

### Στον παρακατω πινακα βρισκονται οι μετρησεις του MPI

MPI					
N	120x120	240x240	360x360	480x480	600x600
1	1.91 secs	14.41 secs	30.78 secs	46.42 secs	54.16 secs
4	17.42 secs	41.48 secs	76.65 secs	62.06 secs	109.5 secs
9	4.24 secs	17.28 secs	24.69 secs	30.61 secs	97.26 secs
16	11.47 secs	24.29 secs	65.14 secs	101.96 secs	146.55 secs

### Στον παρακατω πινακα βρισκονται οι μετρησεις MPI + OPEN mp

OpenMp					
n	120x120	240x240	360x360	480x480	600x600
1	3.66 secs	12.96 secs	25.82 secs	32.94 secs	67.14
4	34.55 secs	25.36secs	47.05 secs	66.37 secs	84.1 secs
9					
16					

Παρατηρηση 1 : Δυστυχως λογω της καταστασης των μηχανηματων της σχολης οι μετρησεις που πηραμε δεν ηταν ακριβεις ακομα και μετα απο πολλες προσπαθιες.Συνεπως ο υπολογισμος speed-up και efficiency δεν ηταν δυνατος επειδη οι χρονoi που περναμε απο δυο διαδοχικες εκτελεσεις (με ιδια input data) μπορει να ειχαν τεραστιες διαφορες.

### Εδω βρισκονται οι μετρησεις cuda

CUDA	120*120	240*240	360*360	480*480	600*600
256 threads	0.0004687	0.00048614	0.00096202	0.00162482	0.00254107
1024 threads	0.00014186	0.00042915	0.00091887	0.00161600	0.00244713

Το CUDA το τρεξαμε σε δικo μας μηχανημα οπου εκει εγιναν και οι μετρησεις.

Το speedup σε σχεση με την σειριακη υλοποιηση ειναι

Speedup	120x120	240x240	360x360	480x480	600x600
	13.57	33,02	33.97	39.98	21.69

### Καποια Συμπερασματα:

Παρατηρούμε πως στις υλοποιήσεις MPI και OpenMP όταν έχουμε μικρά δεδομένα οι υλοποιήσεις είναι πιο αργές από το σειριακό λόγω της καθυστέρησης που δημιουργεί η επικοινωνία. Από την άλλη σε μεγάλα δεδομένα οι υλοποιήσεις είναι πολύ πιο αποδοτικές επειδή και επίσης παρατηρούμε ότι όσο περισσότερες διεργασίες τόσο πιο γρήγορη γίνεται η εκτέλεση.

### Λίγα λόγια για το CUDA

Για το cuda εργαστήκαμε ως εξής:

Καταρχάς χρησιμοποιούμε 2 kernels rows και columns για να συμπληρώσουν τις παραπάνω γραμμές και στηλές της περιμέτρου στην μνήμη της GPU ή αλλιώς device memory. Έπειτα έχουμε τον βασικό kernel GameOfLife που θα υλοποιήσει ουσιαστικά το παιχνίδι. Χρησιμοποιούμε δισδιάστατα μεγέθη για το μέγεθος του μπλοκ και του πίνακα (blocksize και gridsize). Δηλώνουμε τους πίνακες που χρειάζονται για την υλοποίηση, δηλαδή 3 πίνακες με πρόθεμα device που βρίσκονται στην GPU και 3 με πρόθεμα host που τρέχει στον CPU. Με τους πίνακες αρχικά αρχικοποιούμε τυχαία τον πληθυσμό σε έναν host πίνακα και τον αντιγράφουμε στον device πίνακα έτσι ώστε να επεξεργαστεί από τον Kernel. Στην συνέχεια ο kernel στον δεύτερο device πίνακα ορίζει την δεύτερη γενιά σύμφωνα με τους κανόνες του παιχνιδιού. Γίνεται swap έτσι ώστε η επόμενη γενιά να αντιγραφεί στον αρχικό πίνακα και να συνεχίσει η επαναληψη. Στην main συναρτηση υπολογίζεται ο νεος πίνακας για κάθε γενιά (συνολο γενεων 200). Δηλώνουμε στον προεπεξεργαστή το BLOCKSIZE όπου το χρησιμοποιούμε για την υπολογισμο των Threads και των blocks. Στην περίπτωση που τρεχουμε με 256 threads/block οριζουμε το BLOCKSIZE 16 και αντιστοιχα 32 για 1024 threads. Τελος τους kernels rows-columns τους καλω με αριθμο thread ισο με το BLOCKSIZE και μπλοκς ισα με το ταβανι της διαιρεσης (αριθμος στηλων ή γραμμων)/BLOCKSIZE. Πρακτικα επειδη αυτοι οι δυο kernels ασχολουνται με μια διασταση του πίνακα (γραμμες και στηλές αντιστοιχα) ο αριθμος μπλοκς και threads ισουται με την τετραγωνικη ριζα των αντιστοιχων τιμων του kernel GameOfLife. Να προσθεσουμε οτι μεσα στην κεντρικη επαναληψη του παιχνιδιου ελεγχουμε τους δυο πίνακες σειριακα (παλιας και νεας γενιας) έτσι ώστε σε περιπτωση που δεν εγινε καποια αλλαγη να σταματησει η επαναληψη. Αυτο επιτυγχανεται αντιγραφοντας τους δυο device πίνακες δυο host οι οποιοι δεσμευονται στην αρχη και αποδεσμευονται στο τελος της

επανάληψης.Επίσης για τις μετρησεις χρονου χρησιμοποιησαμε την βιβλιθηκη timer.h που ειναι στην ιστοσελιδα <http://www.cs.usfca.edu/~peter/cs625/code/timer.h>.