Verteilte Systeme

Übung A2 Sommersemester 2020

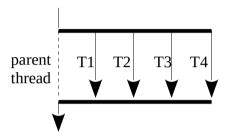
Sascha Baumeister

Diese Übung adressiert Grundlagen zum Multi-Threading und zur Vektor-Prozessierung.

1 Software-Simulation von Vektor-Prozessierung

Kopiert die Klasse VectorMathSingleThreaded nach VectorMathMultiThreaded. Die beiden Methoden add() und mux() modellieren Vektor-Addition bzw. Vektor-Multiplexen. Sie sollen so umgeformt werden, dass die Berechnung der Ergebniswerte in genau so vielen Threads erfolgt wie der ausführende Computer Prozessoren besitzt (siehe Runtime.getRuntime().availableProcessors()).

Vor der Rückgabe des Ergebnisses soll mittels Futures gewartet werden bis alle im Rahmen der Methodenausführung gestarteten Threads wieder beendet sind. Siehe die Demo-Klasse ResyncThreadByFutureInterruptibly für ein Beispiel zur Synchronisierung mittels Futures:



Beachtet dabei:

- Es wäre äußerst ungeschickt das Ergebnis stückchenweise in den Child-Threads anzulegen, und im Parent-Thread zu einem Ergebnis zusammenzusetzen. Besser ist es das Ergebnis Parent-Thread als Ganzes zu erzeugen, und in den Child-Threads nur die Elemente zu setzen!
- Beim Synchronisieren müssen im Fehlerfall die Child-Threads beendet werden bevor die Methode im Parent-Thread verlassen wird. Zudem muss dabei die Child-Thread Exception im Parent-Thread erneut geworfen werden (manueller Precise-Retrow – siehe o.g. Beispiel)!
- Wenn man versucht jeden Thread in etwa mit der gleichen Anzahl an aufeinander folgenden Elementen zu beaufschlagen, dann hat jeder Thread (je nach Vektor-Dimension) N oder N+1 Ergebnis-Elemente zu berechnen. N ist dabei immer das Ergebnis der Ganzzahldivision (/) aus Anzahl Elemente und Anzahl Threads. Die Anzahl der Threads die N+1 Elemente bearbeiten müssen beträgt dabei den Modulo (%) aus Anzahl Elemente und Anzahl Threads.
- Alternativ kann man auch einfach den Ergebnisvektor streifenweise berechnen, in diesem Fall reicht eine einfache Addition und Multiplikation zur Indexberechnung aus.
- Beachtet in allen Fällen dass Laptops (und die meisten Desktops) nicht wirklich für Vollast-Berechnungen mittels mehrerer CPU-Kerne über signifikante Speicherbereiche hinweg ausgelegt sind – das RAM ist dazu häufig viel zu langsam! Daher ist ein Skalierungserfolg bei der add()-Methode unter keinen Umständen zu erwarten, und bei der mux()-Methode nur bei großen Matrizen und geeigneter Hardware.
- Beachtet zudem dass Eure Messungen von zwei technischen Eigenschaften moderner CPUs maßgeblich beeinflusst sein können: CPU-Hersteller statten ihre Prozessoren zum Teil mit Hyperthreading Technologie aus; diese bewirkt eine Verdopplung der Anzahl der Prozessoren, die jedoch dann jeweils signifikant langsamer sind als Prozessoren mit jeweils eigener Ausführungseinheit (Core). Zudem Übertakten moderne High-End CPUs einen Kern deutlich solange die anderen nicht allzu hoch belastet sind; dies erhöht die Leistung von Software im Single-Thread Design gegenüber Multi-Threading!