

Aufgabenblatt 8  
Abhängigkeit der Performanz und  
Komplexität von tieferen Schichten

Cao, Thi Huyen(Lilli)-Kochinky,Dennis

November 16, 2016

# Contents

<b>1</b>	<b>Hardware-gestützte Beschleunigungstechniken</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Komplexitätuntersuchen unter verschiedenen Implementierungen und Optimierungen</b>	<b>5</b>
2.1	Java Implementierung . . . . .	5
2.2	C Implementierung . . . . .	5

# **1 Hardware-gestützte Beschleunigungstechniken**

Hardware gestützte Beschleunigungstechniken:

CUDA ist eine Programmier-Technik von Nvidia mit der Programmteile durch den Grafikprozessor (GPU) bearbeitet werden können. Dies lohnt sich allerdings nur bei sehr hohem Rechenaufwand, da durch die Anbindung über PCIe der Datendurchsatz geringer als bei einer CPU ist. Ein weiterer Nachteil ist, dass GPUs sehr spezifische Aufgaben haben und deshalb mit selten genutzten Datentypen arbeiten und Standard Datentypen aufwändig emuliert werden müssen. Einen ähnlichen Ansatz hat OpenCL ist aber im Vergleich zu CUDA nicht auf Nvidia Hardware spezialisiert.

SIMD: Single Instruction Multiple Data ist eine Rechnerarchitektur bei der gleichartige Rechenoperationen auf mehrere Eingangsdatenströme angewendet werden können. Dies wird vor allem bei Bild-, Video- und Tondaten eingesetzt, weil die zu verarbeitenden Daten hoch parallelisierbar sind z.B. bei der Bildbearbeitung sind die Operationen für die einzelnen Bildpunkt gleich. In modernen Prozessorarchitekturen wie dem x86 gibt es dafür zusätzliche Register/Befehlssätze.

OpenMP ist eine Programmierschnittstelle zur Shared-Memory-Programmierung auf Multiprozessor Computern. Dabei werden Programme auf der Ebene von Schleifen parallelisiert, welche auf verschiedene Threads verteilt werden.

Quellen:

<http://www.itwissen.info/definition/lexikon/single-instruction-multiple-data-SIMD-SIMD-Rechnerarchitektur.html>

<https://de.wikipedia.org/wiki/CUDA>

<https://de.wikipedia.org/wiki/OpenCL>

<https://de.wikipedia.org/wiki/X86-Prozessor>

<https://de.wikipedia.org/wiki/OpenMP>

## 2 Komplexitätuntersuchen unter verschiedenen Implementierungen und Optimierungen

### 2.1 Java Implementierung

(1) Laufzeit von Bubblesort und Insertionsort( in ms) in Java-Implementierung  
(Aufgabenblatt 4)

Problemgrösse N= 10000

	Min	Max	Durchschnittsdauer
Bubblesort	1101ms	1822ms	1228,18ms
Insertionsort	61ms	300ms	96,79ms

### 2.2 C Implementierung

(2). Laufzeit von Bubblesort in C-Implementierung

```
gcc -Wall -o bubblesort_c bubblesort_c.c
```

Laufzeit: 470ms, 480ms, 480ms,480ms, 470ms...

(3) Laufzeit von Bubblesort in C-Implementierung mit verschiedenen Optimierungen

(a)

```
gcc -Wall -O3 -o bubblesort_c bubblesort_c.c
```

Laufzeit: 470ms, 470ms, 470ms, 470ms, 490ms...

(b) Bubblesort in C-Implementierung ist viel schneller als in Java-Implementierung

(4)

```
#pragma omp parallel for
```

```
gcc -Wall -O3 -fopenmp -o bubblesort_c bubblesort_c.c
```

Laufzeit: 190ms, 230ms, 230ms, 230ms, 220ms...

(5)Pragma Direktive direkt vor For-Schleife in dem Methode bubblesort

Laufzeit:1600ms, 1590ms, 1580ms ...

```

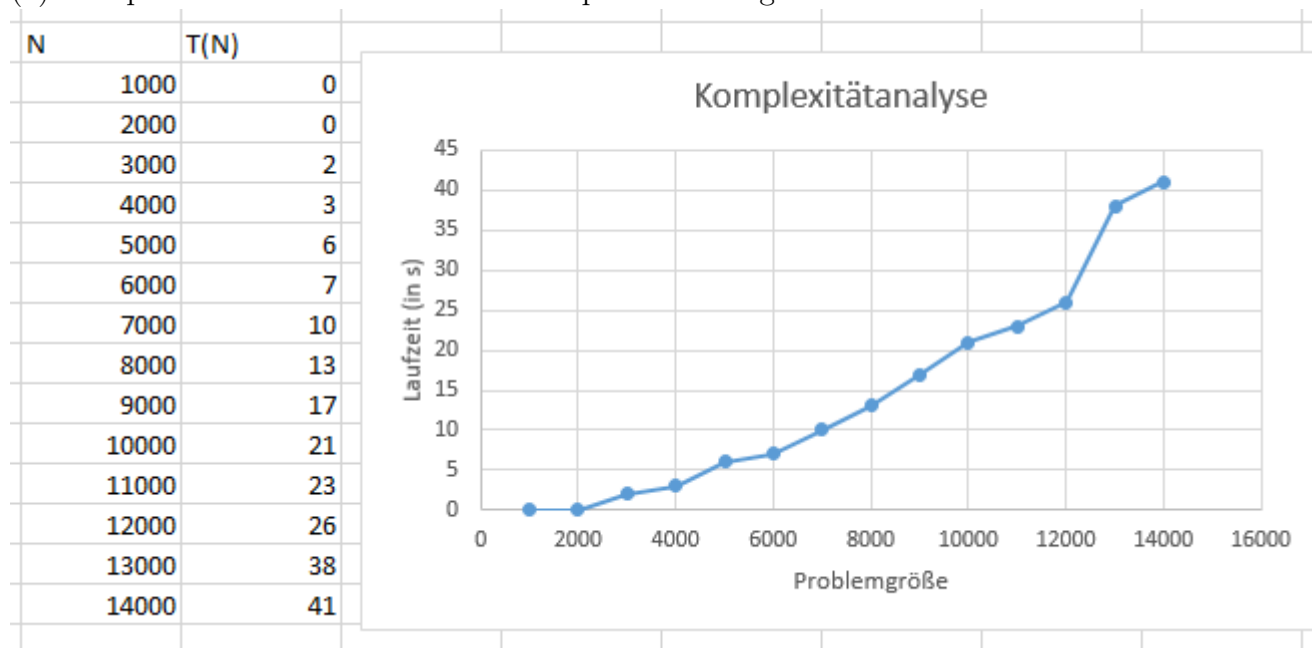
C:\Users\cao\Desktop>gcc -Wall -o3 -fopenmp -o prog bubblesort_c.c
C:\Users\cao\Desktop>prog
Ergebnis: 1, 2, 3, ...9998, 9998, 9998, 9998, 9998, 9998
Verstrichene Zeit in C: 158 s (1.580000 s je Lauf)
C:\Users\cao\Desktop>prog
Ergebnis: 1, 2, 3, ...9998, 9998, 9998, 9998, 9999, 10000
Verstrichene Zeit in C: 160 s (1.600000 s je Lauf)
C:\Users\cao\Desktop>prog
Ergebnis: 1, 2, 3, ...9997, 9997, 9997, 9998, 10000, 10000
Verstrichene Zeit in C: 159 s (1.590000 s je Lauf)

```

Es ist leicht zu sehen dass manche Elementen mehr Mals aus der Konsole ausgegeben wurden. OpenMP(Open Multi-Processing) ist ein API, die multiplatform shared memory multiprocessing Programmieren in C/C++ usw. unterstützt. Das Pragma omp parallel wird verwendet, um mehrere Threads zu erzeugen, die die Arbeit in dem geschlossenen Block erledigen.

Flag -fopenmp wird verwendet, um die compiler (GCC) zu sagen, dass es um ein multithread Programm geht. Da mehrere Threads gleichzeitig auf gleichem Ressource eingreifen, könnten zu Problemen(Race Condition, Synchronisieren...) führen

(6) Komplexitätsklasse der schnellsten Implementierung



Die Komplexitätsklasse ist nicht mehr  $N^2$ , sondern eher  $N$