

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

«Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана

(национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н.Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ «Информатика и системы управления»

КАФЕДРА «Программное обеспечение ЭВМ и информационные технологии»

Отчёт по лабораторной работе №5 по дисциплине "Анализ алгоритмов"

Тема Конвейер

Студент Романов А.В.

Группа ИУ7-53Б

Преподаватели Волкова Л.Л., Строганов Ю.В.

Оглавление

Bı	веде	ние	2					
1	Аналитическая часть							
	1.1	Конвейерная обработка данных	3					
	1.2	Описание задачи	3					
2	Кон	Конструкторская часть						
	2.1	Разработка алгоритмов	4					
3	Tex	нологическая часть	5					
	3.1	Требование к ПО	5					
	3.2	Средства реализации						
	3.3	Реализация алгоритмов						
4	Исследовательская часть							
	4.1	Технические характеристики	10					
	4.2	Время выполнения алгоритмов	10					
Зғ	клю	учение	12					
Л.	итер	atvna	12					

Введение

При обработке данных могут возникать ситуации, когда один набор данных необходимо обработать последовательно несколькими алгоритмами. В таком случае удобно использовать конвейерную обработку данных, что позволяет на каждой следующей «линии» конвейера использовать данные, полученные с предыдущего этапа.

Помимо линейной конвейерной обработки данных, существуют асинхронная конвейерная обработка данных. При таком подходе все линии работают с меньшим времени простоя, так как могут обрабатывать задачи независимо от других линий.

Цель лабораторной работы

Целью данной лабораторной работы является изучение и реализация асинхронной конвейерной обработки данных.

Задачи лабораторной работы

В рамках выполнения работы необходимо решить следующие задачи:

- изучить асинхронную конвейерную обработку данных;
- реализовать систему конвейерных вычислений с количеством линий не меньше трёх;
- сделать выводы на основе проделанной работы.

1 Аналитическая часть

В данном разделе представленные теоретические сведения о рассматриваемых алгоритмах.

1.1 Конвейерная обработка данных

Конвейер – способ организации вычислений, используемый в современных процессорах и контроллерах с целью повышения их производительности (увеличения числа инструкций, выполняемых в единицу времени – эксплуатация параллелизма на уровне инструкцией), технология, используемая при разработке компьютеров и других цифровых электронных устройств.

Идея заключается в параллельном выполнении нескольких инструкций процессора. Сложные инструкции процессора представляются в виде последовательности более простых стадий. Вместо выполнения инструкций последовательно, следующая инструкция может выполняться через несколько стадий выполнения первой инструкции. Это позволяет управляющим цепям процессора получать инструкции со скоростью самой медленной стадии обработки, однако при этом намного быстрее, чем при выполнении эксклюзивной полной обработки каждой инструкции от начала до конца.

Многие современные процессоры управляются тактовым генератором. Процессор внутри состоит из логических элементов и ячеек памяти – триггеров. Когда приходит сигнал от тактового генератора, триггеры приобретают своё новое значение, и «логике» требуется некоторое время для декодирования новых значений. Затем приходит следующий сигнал от тактового генератора, триггеры принимают новые значения, и так далее. Разбивая последовательности логических элементов на более короткие и помещая триггеры между этими короткими последовательностями, уменьшают время необходимое логике для обработки сигналов. В этом случае длительность одного такта процессора может быть соответственно уменьшена.

1.2 Описание задачи

Вывод

Вывод: аналит

2 Конструкторская часть

2.1 Разработка алгоритмов

Рис. 2.1: Схема стандартного алгоритма умножения матриц.

Вывод

Вывод: конструктор

3 Технологическая часть

В данном разделе приведены средства реализации и листинги кода.

3.1 Требование к ПО

К программе предъявляется ряд требований:

- на вход подается количество задач (количество машин, которые нужно собрать)
- на выходе время, затраченное на обработку заявок;
- в процессе обрабатывания задач необходимо фиксировать время прихода и ухода заявки с линии.

3.2 Средства реализации

Для реализации Π О я выбрал язык программирования C++[1]. Данный выбор обусловлен высокой скоростью работы языка, а так же наличия инструментов для создания и эффективной работы с потоками.

3.3 Реализация алгоритмов

В листингах 3.1 и 3.2 приведены реализации конвейерных вычислений (класс Cloveyor) и реализация сборки машины (класс Car).

Листинг 3.1: Реализация класса конвейера

```
#include <iostream>
#include <thread>
#include <queue>

#include "car.h"

#define THRD_CNT 3

class Conveyor
{
   public:
   Conveyor() = default;
```

```
~Conveyor() = default;
13
14
    void run(size t cars cnt);
15
16
    void create engine();
17
    void create carcass();
18
    void create wheels();
19
  private:
21
    std::thread threads[THRD CNT];
22
    std::vector<std::shared_ptr<Car>>> cars;
23
24
    std::queue<std::shared ptr<Car>>> q1;
25
    std::queue<std::shared ptr<Car>>> q2;
26
    std::queue<std::shared ptr<Car>>> q3;
27
  };
28
29
  void Conveyor::run(size t cars cnt)
30
31
    for (size t = 0; i < cars cnt; i++)
32
33
       std::shared ptr<Car> new car(new Car);
       cars.push back(new car);
35
       q1.push(new car);
36
    }
37
38
    this \rightarrow threads [0] = std::thread(&Conveyor::create carcass, this);
39
    this \rightarrow threads[1] = std::thread(&Conveyor::create engine, this);
40
    this \rightarrow threads [2] = std::thread(&Conveyor::create wheels, this);
41
42
    for (int i = 0; i < THRD CNT; i++)
43
44
       this—>threads[i].join();
45
46
47
  void Conveyor::create carcass()
49
50
    std::cout << "Create carcass: start\n";</pre>
51
52
    while (!this->q1.empty())
53
54
       std::shared ptr<Car> car = q1.front();
55
       car—>create carcass();
56
57
      q2.push(car);
58
      q1.pop();
59
60
61
    std::cout << "Create carcass: end\n";</pre>
62
```

```
63 }
64
  void Conveyor::create engine()
65
66
     std::cout << "Create engine: start\n";</pre>
67
68
    do
69
70
       if (!this \rightarrow q2.empty())
71
72
          std::shared ptr<Car> car = q2.front();
73
         car—>create engine();
74
75
         q3.push(car);
76
         q2.pop();
77
78
    } while (!q1.empty() || !q2.empty());
79
80
     std::cout << "Create engine: end\n";</pre>
81
82
  void Conveyor::create wheels()
84
85
     std::cout << "Create wheels: start\n";</pre>
86
87
    do
88
89
       if (!this \rightarrow q3.empty())
90
91
          std::shared ptr<Car> car = q3.front();
92
          car—>create_wheels();
93
         q3.pop();
94
95
    while (!q1.empty() || !q2.empty() || !q3.empty());
96
97
     std::cout << "Create wheels: end\n";</pre>
98
  }
99
```

Листинг 3.2: Реализация класса машины

```
#include <memory>
#include <cmath>

class Carcass

public:
    Carcass(size_t num);
    ~Carcass() = default;

private:
```

```
bool is _ freight;
11
  };
12
13
  class Engine
14
15
  public:
16
     Engine (int a, int x);
17
    ~Engine() = default;
18
19
  private:
20
    size t engine power;
21
  };
^{22}
23
  class Wheels
^{24}
  {
25
  public:
26
    Wheels(int n);
27
    ~Wheels() = default;
28
29
  private:
30
    size t wheels cnt;
31
  };
32
33
  class Car
34
35
  public:
36
    Car() = default;
37
    ~Car() = default;
38
39
    void create engine();
40
    void create carcass();
41
    void create wheels();
42
43
  private:
44
    std::unique ptr<Carcass> carcass;
45
    std::unique ptr<Engine> engine;
46
    std::unique ptr<Wheels> wheels;
47
  };
48
49
  Carcass:: Carcass(size t num)
50
51
    this—>is freight = false;
52
53
    for (size t = 2; i \le sqrt(num); i++)
54
    {
55
       if (0 = num \% i)
56
57
         return;
58
59
60
```

```
this—>is freight = true;
62
63
64
   Engine::Engine(int a, int x)
65
66
     this—>engine power = a;
67
68
     for (int i = 0; i < x; i++)
69
70
        this—>engine power *= a;
71
72
73
74
   Wheels::Wheels(int n)
75
76
     size t f1 = 1, f2 = 1;
77
     this \rightarrow wheels cnt = f1;
78
79
     for (int i = 2; i < n; i++)
80
81
        this \rightarrow wheels cnt = f1 + f2;
82
       f1 = f2;
83
       f2 = this \rightarrow wheels cnt;
84
85
86
87
  void Car::create engine()
     this \rightarrow engine = std::unique ptr < Engine > (new Engine (5, 15000000));
90
91
92
   void Car::create_carcass()
93
94
     this—>carcass = std::unique ptr<Carcass>(new Carcass(27644437));
95
   void Car::create wheels()
99
     this \rightarrow wheels = std::unique ptr < Wheels > (new Wheels (1000000));
100
  }
101
```

Вывод

В данном разделе была разработана реализация конвейерных вычислений.

4 Исследовательская часть

В данном разделе приведен анализ характеристик разработанного ПО.

4.1 Технические характеристики

Ниже приведены технические характеристики устройства, на котором было проведено тестирование ПО:

- Операционная система: Debian [2] Linux [3] 11 «bullseye» 64-bit.
- Оперативная память: 12 GB.
- Процессор: Intel(R) Core(TM) i5-3550 CPU @ 3.30GHz [4].

4.2 Время выполнения алгоритмов

Время выполнения алгоритма замерялось с помощью применения технологии профайлинга [5]. Данный инструмент даёт детальное описание количество вызовов и количества времени CPU, занятого каждой функцией.

TD / 1 1	\Box					
Таолина 4.1:	Таршица	времени	випопнения	асинуроннои	ODDADOTKI	панных
таолица т.т.	таолица	DOCMOIN	DDINOMICHMA	acmaponnon	OODGOOTKI	данныл

Количество задач	Линия №1	Линия №2	Линия №3	Общее время работы
50	0.03	0.16	0.01	0.27
100	0.06	0.34	0.02	0.47
200	0.13	0.63	0.06	0.9
400	0.3	1.32	0.15	1.86
800	0.63	2.45	0.31	3.45

В таблице 4.1 приведено сравнение времени выполнения асинхронной обработки данных (сборка машины), в зависимости от количества входных задач (количества машин). Линия №1 - сборка каркасов автомобилей (проверка числа на простоту), линия №2 - сборка двигателей автомобилей (возведение числа в степень), линия №3 - сборка колёс автомобилей (вычисление числа Фибоначчи).

Вывод

В данном разделе приведены время исполнения алгоритмов. Как видно из таблицы 4.1, вторая линия, то есть сборка двигателей (возведение числа в степень) занимает в среднем 70% времени от выполнения всей программы.

Заключение

В рамках данной лабораторной работы лабораторной работы была достигнута её цель: изучена асинхронная конвейерная обработка данных. Также выполнены следующие задачи:

- изучена асинхронная конвейерная обработка данных
- реализована система конвейерных вычислений с количеством линий не меньше трёх;
- сделаны выводы на основе проделанной работы;

Асинхронные конвейерные вычисления позволяют организовать непрерывную обработку данных, что позволяет выиграть время в задачах, где требуется обработка больших объемов данных за малый промежуток времени.

Литература

- [1] C++ Standard. Режим доступа:https://isocpp.org/. Дата обращения: 01.12.2020.
- [2] Debian универсальная операционная система [Электронный ресурс]. Режим доступа: https://www.debian.org/. Дата обращения: 20.09.2020.
- [3] Linux Getting Started [Электронный ресурс]. Режим доступа: https://linux.org. Дата обращения: 20.09.2020.
- [4] Процессор Intel® Core™ i5-3550 [Электронный ресурс]. Режим доступа: https://ark.intel.com/content/www/ru/ru/ark/products/65516/intel-core-i5-3550-processor-6m-cache-up-to-3-70-ghz.html. Дата обращения: 20.09.2020.
- [5] GNU gprof -Introducing to Profiling. Режим доступа: https://ftp.gnu.org/old-gnu/Manuals/gprof-2.9.1/html_chapter/gprof_1.html. Дата обращения: 01.12.2020.