

Спільні ресурси:  $a$ ,  $s$ ,  $MR$ .

### 2.3. Аналіз задачі з точки зору концепції необмеженого паралелізму (КНП)

Для оцінки необхідного часу обчислень використаємо теорему Мунро-Петерсена, яка для комп'ютерної системи з необмеженим числом процесорів формулюється наступним чином: якщо виконується обчислення скалярної величини, яке потребує  $m$  бінарних операцій, то необхідний час обчислень  $t_p$ :

$$t_p \geq \lceil \log_2(m + 1) \rceil.$$

Для обчислення  $a = \max(Z)$  необхідно виконати  $N$  бінарних операцій порівняння. Тому час виконання буде:

$$t_{p1} \geq \lceil \log_2(N + 1) \rceil.$$

Для обчислення одного елементу добутку матриць  $a * MR * MK$  необхідно виконати  $N + 1$  множень та  $N - 1$  операцій додавання. Час виконання:

$$t_{p2} \geq \lceil \log_2(2N + 1) \rceil.$$

Для обчислення одного елементу матриці  $(B * C) * MO$ , необхідно виконати  $N + 1$  операцій множення та  $N - 1$  операцій додавання. Тому час виконання буде:

$$t_{p3} \geq \lceil \log_2(2N + 1) \rceil.$$

Так як другий та третій етап незалежні, то вони можуть виконуватись паралельно. Тому сумарний час їх виконання буде рівний максимальному з двох:

$$t_{p2,3} \geq \max(t_{p2}, t_{p3}) = t_{p3} = t_{p2} = \lceil \log_2(2N + 1) \rceil.$$

Для обчислення одного елементу суми матриць  $(B * C) * MO + a * MR * MK$  необхідно виконати одну операцію додавання. Час виконання:

$$t_{p4} \geq \lceil \log_2(2) \rceil = 1.$$

Сумарний час виконання всіх етапів обчислень буде виражатись наступною формулою:

$$t_p \geq t_{p1} + t_{p2,3} + t_{p4} = [\log_2(N + 1)] + [\log_2(2N + 1)] + 1.$$

## 2.4. Розробка алгоритмів процесів

Так як розроблюване програмне забезпечення має бути масштабованим, тобто має працювати на системі з будь-якою кількістю процесорів, то зручним варіантом реалізації є написання єдиного алгоритму для всіх задач.

Крок алгоритму	ТС, КД
1. Якщо $tid = 0$ , ввести $MA, B, MR$	
2. Якщо $tid = 0$ , сигнал задачам $1 \dots P-1$ про завершення вводу 1.	$S_{i,1} \ i = \overline{1 \dots P-1}$
3. Якщо $tid = P-1$ , вести $C, MO, Z, MK$ .	
4. Якщо $tid = P-1$ , сигнал задачам $0 \dots P-2$ про завершення вводу 2.	$S_{i,2} \ i = \overline{0 \dots P-2}$
5. Якщо $tid \neq 0$ , чекати сигналу про завершення вводу 1 від задачі 0.	$W_{0,1}$
6. Якщо $tid \neq P-1$ , чекати сигналу про завершення вводу 2 від задачі $P-1$	$W_{P-1,2}$
7. Обчислення $a_i = \max(Z_H), s_i = B_H * C_H$	
8. Обчислення $a = \max(a, a_i), s = s + s_i$ .	КД
9. Сигнал всім задачам про завершення обчислення.	$S_{i,3} \ i = \overline{0 \dots P-1}$
10. Чекати сигналів про завершення обчислення від всіх задач.	$W_{i,3} \ i = \overline{0 \dots P-1}$
11. Копія $MR_i = MR, s_i = s, a_i = a$ .	КД
12. Обчислення $MA_H = s_i * MO_H + a_i * (MR_i * MK_H)$ .	
13. Якщо $tid \neq 0$ , сигнал задачі 0 про завершення обчислень.	$S_{0,4}$
14. Якщо $tid = 0$ , чекати сигналів про завершення обчислення від задач $1 \dots P-1$	$W_{i,4} \ i = \overline{1 \dots P-1}$
15. Якщо $tid = 0$ , вивести $MA$ .	

## 2.5. Розробка схеми взаємодії процесів

Під час виконання даного етапу була розроблена структура класу-монітора TaskControl. Він використовується для синхронізації паралельних потоків. На даному етапі визначався набір захищених елементів, що будуть знаходитись у моніторі, а також множина захищених операцій. Набір захищених елементів визначається множиною спільних ресурсів (див. паралельний математичний алгоритм) та

множиною змінних, що використовуються в якості умов. Семантика захищених операцій обиралася виходячи з завдання мінімізації кількості захищених операцій.

Клас TaskControl містить поля *a*, *MR*, *s* для зберігання відповідних спільних ресурсів, а також поля inputCount, calculationCount, preparationCount для організації умов виконання методів монітору. Структура класу TaskController наведена в додатку А. В класі містяться наступні методи:

- waitInput — для очікування введення даних в потоках  $T(0)$  та  $T(P-1)$ ;
- waitCalculation — для очікування закінчення обчислень;
- waitPreparation — для очікування закінчення пошуку максимального елемента вектора та добутку векторів;
- inputMR — для введення МО;
- getMR — для копіювання спільного ресурсу MR;
- getA — для копіювання спільного ресурсу *a*;
- getS — для копіювання спільного ресурсу *s*;
- setA — для виконання операцій над спільним ресурсом *a*;
- setS — для виконання операцій над спільним ресурсом *s*;
- signalInputDone — для сигналу про завершення вводу даних;
- signalCalculationDone — для сигналу про завершення обчислень;
- signalPreparationDone — для сигналу про завершення пошуку максимального елемента вектора та добутку векторів;

## 2.6. Розробка програми ПРГ1

Програма для системи з спільною пам'яттю написана на мові Java. Основні класи програми:

- Director — основний клас. Містить головний метод, що запускається JVM при старті програми. Головний метод формує ідентифікатори потоків, запускає

потоки та вимірює час їх виконання. В основному класі знаходиться константа P, змінюючи яку можна виконати налаштування програми під конкретну комп'ютерну систему;

– TaskWorker — задачний тип, реалізує інтерфейс Runnable;

– TaskController — клас-монітор, який вирішує задачі синхронізації та взаємного виключення, а також зберігає спільні ресурси;

Повний лістинг програми наведено у додатку Д.

## 2.7. Тестування програми ПРГ1

Для тестування використовувалась паралельна обчислювальна система з наступним апаратним забезпеченням:

- процесор: Intel(R) Core(TM) i5-3337U CPU @ 1.80GHz
- оперативна пам'ять: 6 Гб DDR3;

В якості програмного забезпечення використовувались:

- операційна система: Windows 10;
- компілятор та віртуальна машина Java: Sun Java 1.8.0\_92, 64-бітна версія.

Таблиця 2.1. Час виконання програми з спільною пам'яттю(значення в мілісекундах)

N	T1	T2	T3	T4
1000	10850	6584	5036	4503
1500	50941	30895	24761	20804
2000	146102	85492	72218	61645
2500	313007	193823	155367	135717

Підрахунок коефіцієнту прискорення (КП) виконується за формулою

$$КП = T_1 / T_p$$

Таблиця 2.2. Значення КП для програми з спільною пам'яттю

N	P			
	1	2	3	4
1000	1	1,64793439	2,1545	2,4095
1500	1	1,64884285	2,0573	2,4486
2000	1	1,70895522	2,0231	2,3701
2500	1	1,61491154	2,0146	2,3063

Підрахунок коефіцієнту ефективності (КЕ) відбувається за формулою

$$КЕ = КП / P$$

Таблиця 2.3. Значення КЕ для програми зі спільною пам'яттю

N	P			
	1	2	3	4
1000	1	0,82397	0,7182	0,6024
1500	1	0,82442	0,6858	0,6122
2000	1	0,85448	0,6744	0,5925
2500	1	0,80746	0,6715	0,5766

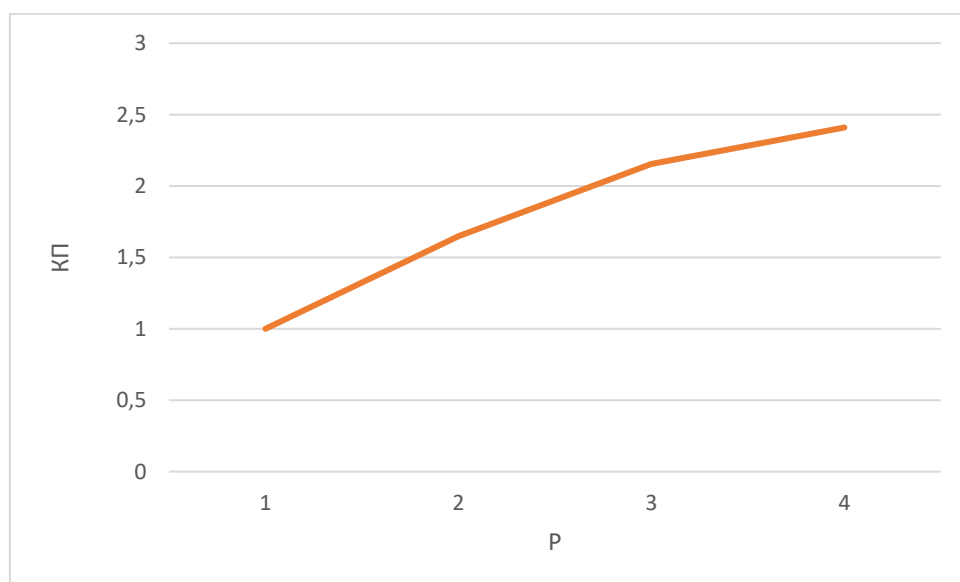


Рисунок 2.1. Графік залежності КП від кількості процесорів при N = 1000

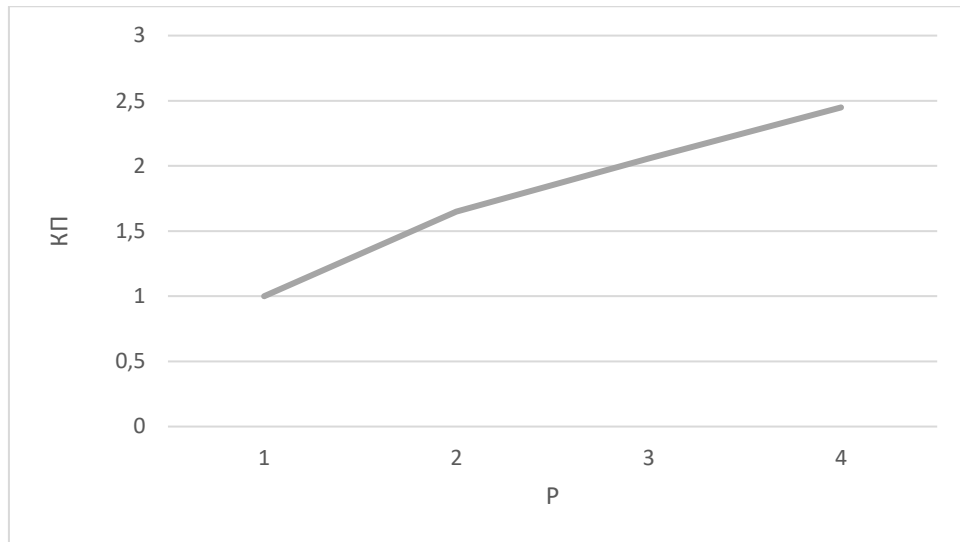


Рисунок 2.2. Графік залежності КП від кількості процесорів при  $N = 1500$

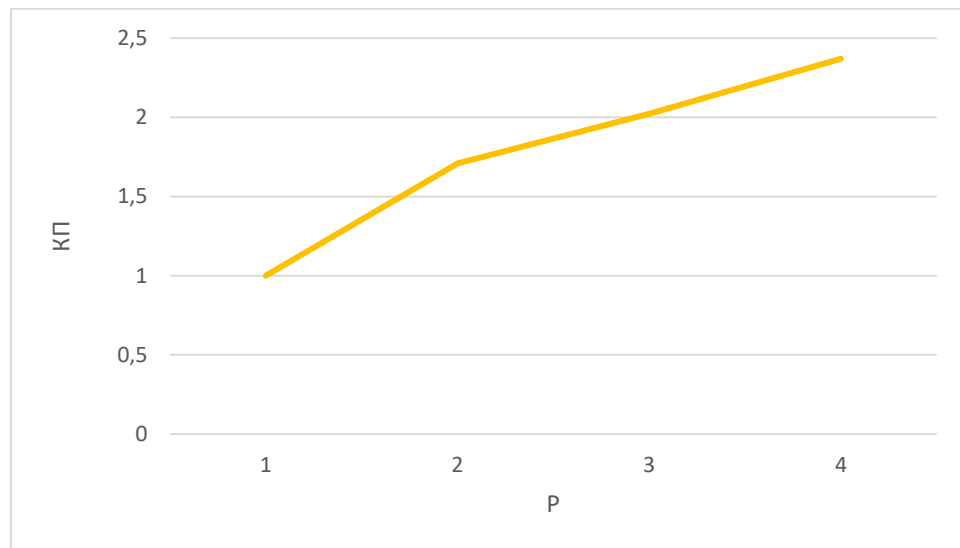


Рисунок 2.3. Графік залежності КП від кількості процесорів при  $N = 2000$

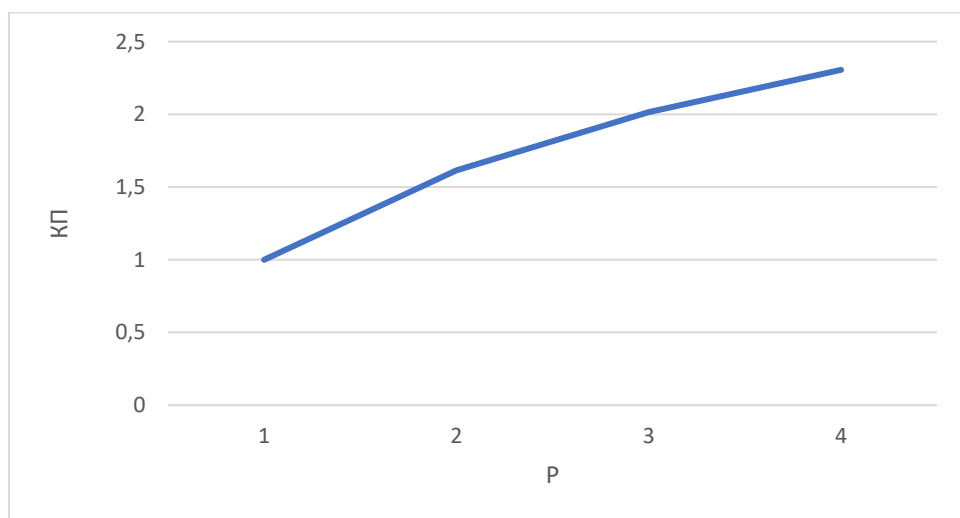


Рисунок 2.4. Графік залежності КП від кількості процесорів при  $N = 2500$

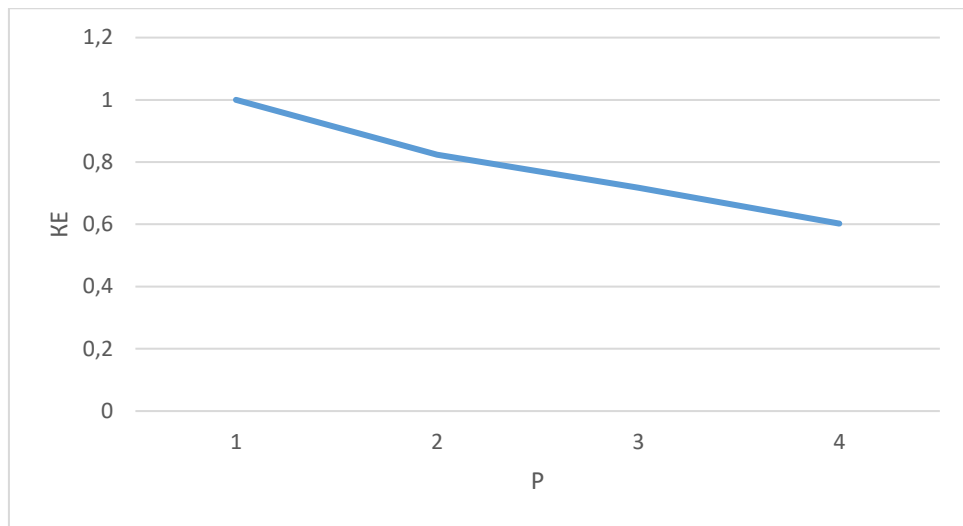


Рисунок 2.5. Графік залежності KE від кількості процесорів при  $N = 1000$

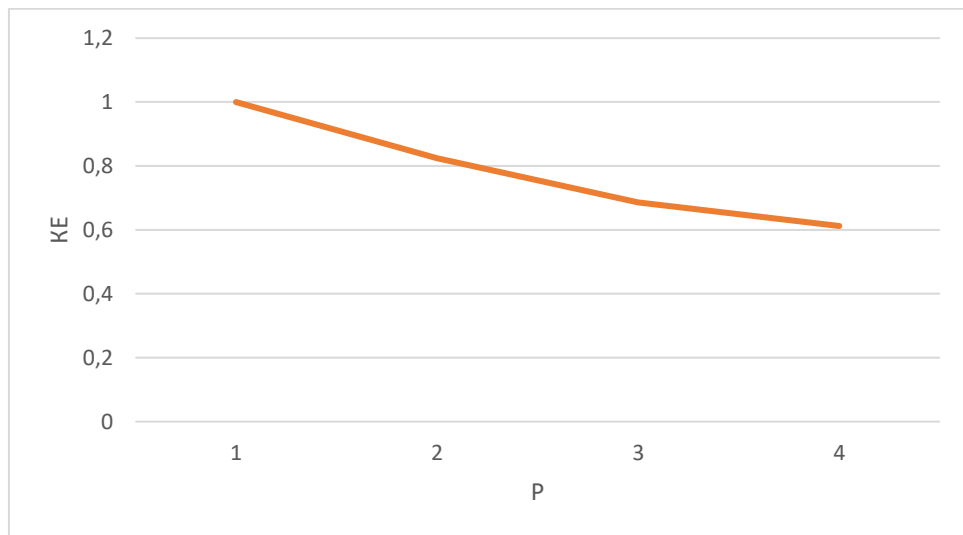


Рисунок 2.6. Графік залежності KE від кількості процесорів при  $N = 1500$

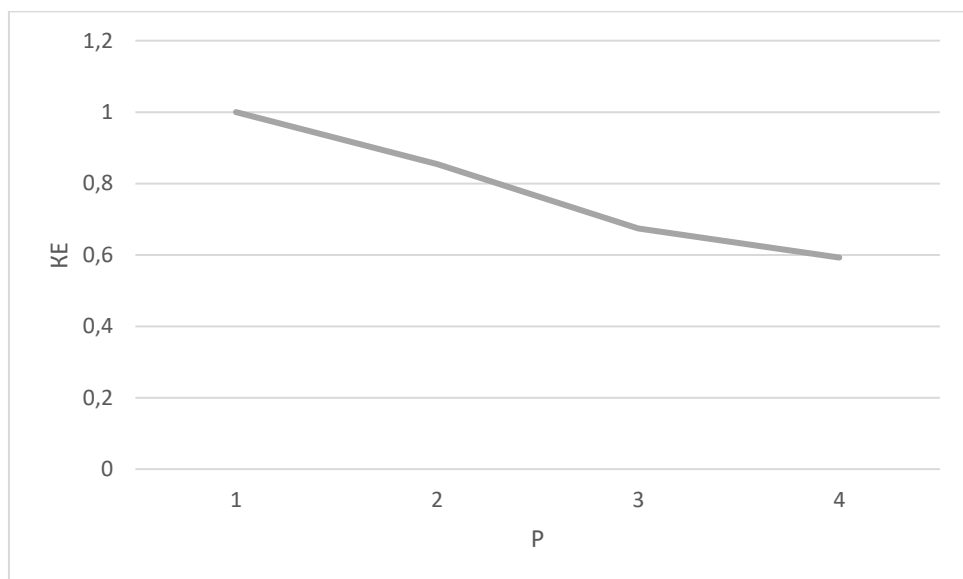


Рисунок 2.7. Графік залежності КЕ від кількості процесорів при  $N = 2000$

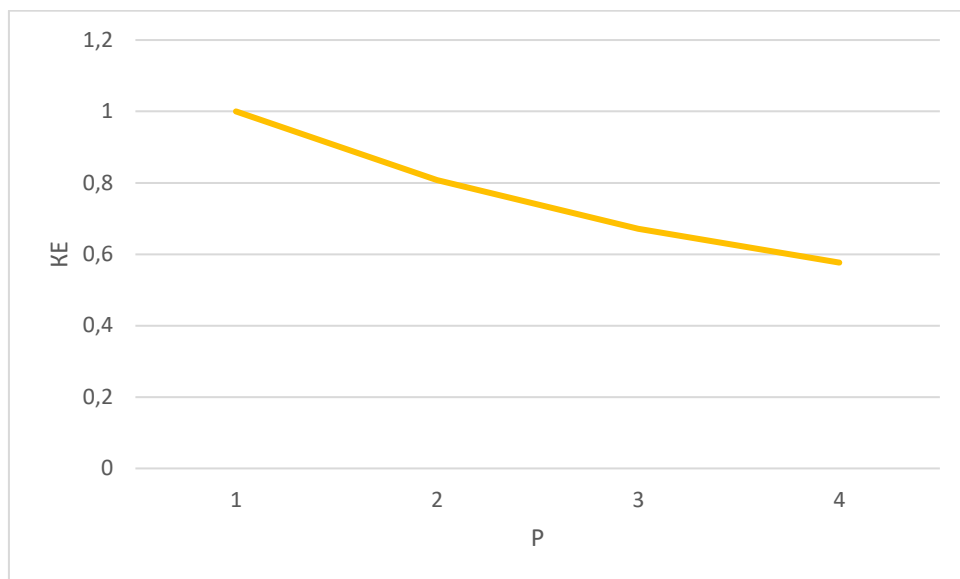


Рисунок 2.8. Графік залежності КЕ від кількості процесорів при  $N = 2500$

## 2.8. Висновки до розділу 2

– У даному розділі досліджені результати тестування паралельної програми для системи з загальною пам'яттю, написаної на мові Java. Тестування проводилось для 2, 3 та 4 потоків. Для розрахунку коефіцієнтів прискорення та ефективності була протестована окремо створена послідовна програма.

– Коефіцієнт прискорення приймає значення у проміжку від 1.61 до 2.44. Найвищі значення цього коефіцієнту приходяться на систему з чотирма потоками, найменше прискорення отримане для системи з двома потоками. Характер графіків коефіцієнтів прискорення однаковий для систем з 2, 3 та 4 ядрами.

– При збільшенні кількості ядер  $P > 2$  коефіцієнт прискорення зменшується. Це в основному пов'язано з тим, що пропускна здатність пам'яті ділиться між всіма ядрами та під час запитів до пам'яті ядра простоюють. Крім того, деякий час витрачається на синхронізацію.

– Результати дослідження мають похибку, зумовлену тим, що процесори виділяються операційною системою не на монопольне використання, тобто, процесорний час може бути в будь-який час передано сторонній програмі. Чим



менший час виконання програми, тим більша вірогідність виникнення досить значущої похибки.