# Rapport du projet HPC

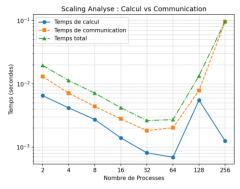
## **Qinyan Yang**

### # Partie1: prendre en main la librairie decomp2d (avec code part1.f90 et scaling.py)

Dans cette partie, j'ai choisit  $\Phi(x,y,z) = \sin(x) * \sin(y) * \sin(x)$ , pour implémenter  $\Phi - \lambda^2 \Phi$ . D'après l'exécution des codes, j'ai obtenu les données et es courbes de scaling suivants :

Nombre de processes	Temps de calcul	Temps de communication	Temps total
2	6.480969E-03	1.303448E-02	1.951545E-02
4	4.164213E-03	7.120550E-03	1.128476E-02
8	2.727995E-03	4.384740E-03	7.112735E-03
16	1.397788E-03	2.793956E-03	4.191744E-03
32	8.113913E-04	1.818863E-03	2.630255E-03
64	6.913404E-04	2.023665E-03	2.715005E-03
128	5.526696E-03	7.846752E-03	1.337345E-02
256	1.255466E-03	9.569121E-02	9.694668E-02

Tab\_1



Fig\_1

D'après le graphique (Fig\_1) et les données fournis (Tab\_1), voici l'analyse de l'efficacité des différents nombres de processus et la comparaison des temps de calcul et de communication :

#### Temps de calcul

Le temps de calcul diminue globalement avec l'augmentation du nombre de processus, indiquant une exécution plus efficace des tâches de calcul en parallèle.

#### Temps de communication

Le temps de communication est élevé lorsque le nombre de processus est faible, diminue avec l'augmentation du nombre de processus jusqu'à un certain point, puis augmente significativement lorsque le nombre de processus (d'après 32 processus) augmente encore. Cela suggère que trop de processus peuvent entraîner une augmentation des coûts de communication.

#### **Temps total**

Le temps total est calculé par la somme du temps de calcul et du temps de communication, avec une

caractéristique similaire que la courbe du temps de communication. Cela indique qu'il existe un nombre (autour de 32) optimal de processus pour lequel le temps total est minimal, équilibrant les coûts de calcul et de communication.

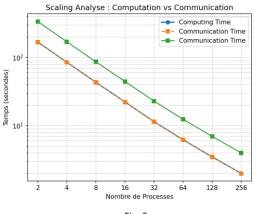
#### Conclusion

Selon le graphique, le temps total est minimal à 32 processus, ce qui indique que c'est le point où les coûts de calcul et de communication sont équilibrés de manière optimale.

## # Partie2 : La méthode du gradient conjugué (avec code part2.f90 et scaling.py)



Fig\_2



Fig\_3

D'après les données fournis (Fig\_2) et le graphique (Fig\_3), voici l'analyse de l'efficacité des différents nombres de processus :

Les trois courbes diminuent de manière approximativement linéaire, conforme aux attentes de forte scalabilité.

### Conclusion

Selon le graphique, le code montre une bonne scalabilité forte et une accélération quasi linéaire dans la plage de 2 à 256 processus.