

---

# Tworzenie programów równoległych

# Tworzenie programów równoległych

---

- W procesie tworzenia programów równoległych istnieją dwa kroki o zasadniczym znaczeniu:
  - **wykrycie dostępnej współbieżności w trakcie realizacji programu**
  - **określenie koniecznej synchronizacji lub wymiany komunikatów pomiędzy procesami lub wątkami realizującymi program**
- Pierwszy z tych kroków często ma charakter bardziej twórczy, drugi bardziej techniczny (zakłada znajomość modelu programowania)
- Jednym z najważniejszych wymagań stawianych programom równoległym jest przenośność – **możliwość uruchomienia na maszynie o dowolnej liczbie procesorów/rdzeni**
  - **liczba wątków/procesów staje się parametrem programu**

# Metodologia programowania równoległego

---

- Przydatnym sposobem ujęcia metodologii programowania równoległego jest wyróżnienie pięciu podstawowych zadań, które muszą zostać zrealizowane przy tworzeniu programu równoległego:
- podział (dekompozycja) zadania obliczeniowego na podzadania
  - odwzorowanie zadań na procesy i wątki oraz dalej na elementy przetwarzania: węzły, multi-procesory, procesory (rdzenie)
  - podział (dystrybucja) danych pomiędzy elementy pamięci związane z elementami przetwarzania (uwzględniając hierarchię pamięci)
  - określenie koniecznej wymiany danych między procesami (wątkami) oraz odwzorowanie jej na sieć połączeń między procesorami (rdzeniami)
  - określenie koniecznej synchronizacji między zadaniami (=wątkami (procesami) )

# Metodologia programowania równoległego

---

- Przykłady podziałów zadania na podzadania:
  - Podział ze względu na funkcje (*functional decomposition*):
    - standardowe złożone aplikacje (np. z obsługą plików, korektą poprawności w trakcie pracy itp.)
    - złożony problem optymalizacji
  - Podział struktury danych (*data decomposition*)
    - sortowanie tablic
    - rozwiązywanie układów równań liniowych
  - Podział w dziedzinie problemu (*domain decomposition*)
    - symulacje zjawisk fizycznych w przestrzeni (wykorzystanie podziału geometrycznego – *geometric decomposition*)
    - rozwiązywanie układów równań liniowych
  - Podział złożony, mający cechy i podziału funkcjonalnego i danych:
    - przetwarzanie potokowe (np. sekwencji obrazów)

# Przykłady

---

→ Praktyczne przykłady dekompozycji (nomenklatura standardu POSIX jako przykładowej realizacji):

- funkcjonalna:

```
pthread_create(&w1, NULL, funkcja_1, &arg_f1);  
pthread_create(&w2, NULL, funkcja_2, &arg_f2);  
.... // itd.
```

- prosta dekompozycja pętli (SPMD):

```
for(i=0; i<N; i++){  
    pthread_create(&w[i], NULL, funkcja, &arg_f[i]); // często przesyłany jako argument  
                                                    // ID wątku od 0 do p-1  
}
```

- bardziej złożone dekompozycje pętli: cykliczne, blokowe, mieszane itp.
  - liczba wątków niezależna od liczby iteracji
- dekompozycja zadań (SPMD) – tyle wątków ile zadań:

```
for(i=0; i<p; i++){  
    pthread_create(&w[i], NULL, funkcja, &definicja_zadania[i]);  
}
```

- klasyfikacja jest nieostra, rodzaje dekompozycji zachodzą na siebie

# Prosty przykład

---

```
#include<pthread.h>
#define N 100 // liczba iteracji (elementów przetwarzanej tablicy): N – jako parametr
#define LICZBA_W_MAX 44 // maksymalna liczba wątków

void *suma_w( void *arg_wsk)
int p; pthread_mutex_t muteks; int suma=0; pthread_t watki[LICZBA_W_MAX];

int main( int argc, char *argv[] ){
    int i; int indeksy[LICZBA_W_MAX];
    printf("Podaj liczbę wątków: "); scanf("%d",&p);
    for(i=0;i<p;i++) indeksy[i]=i;
    pthread_mutex_init( &muteks, NULL);
    for(i=0; i<p; i++ ) pthread_create( &watki[i], NULL, suma_w, (void *) &indeksy[i] );
    for(i=0; i<p; i++ ) pthread_join( watki[i], NULL );
    printf(„suma = %d\n”,suma);
}
```

# Prosty przykład

---

```
void *suma_w( void *arg_wsk){  
    int moj_id = *( (int *) arg_wsk ); // od 0 do p-1  
  
    int el_na_watek = ceil( (float) N / p );  
    int moj_start = el_na_watek*moj_id ; // lub moj_start = moj_id  
    int moj_koniec = el_na_watek*(moj_id+1) ; // lub moj_koniec = N  
    if(moj_koniec > N) moj_koniec = N;  
    int moj_skok = 1; // lub moj_skok = p  
  
    for(int i=moj_start; i<moj_koniec; i+=moj_skok)  
        moja_suma += i; // lub moja_suma += A[i]; lub np. A[i] = B[i];  
  
    pthread_mutex_lock( &muteks );  
    suma += moja_suma;  
    pthread_mutex_unlock( &muteks );  
    pthread_exit( (void *)0);  
}
```

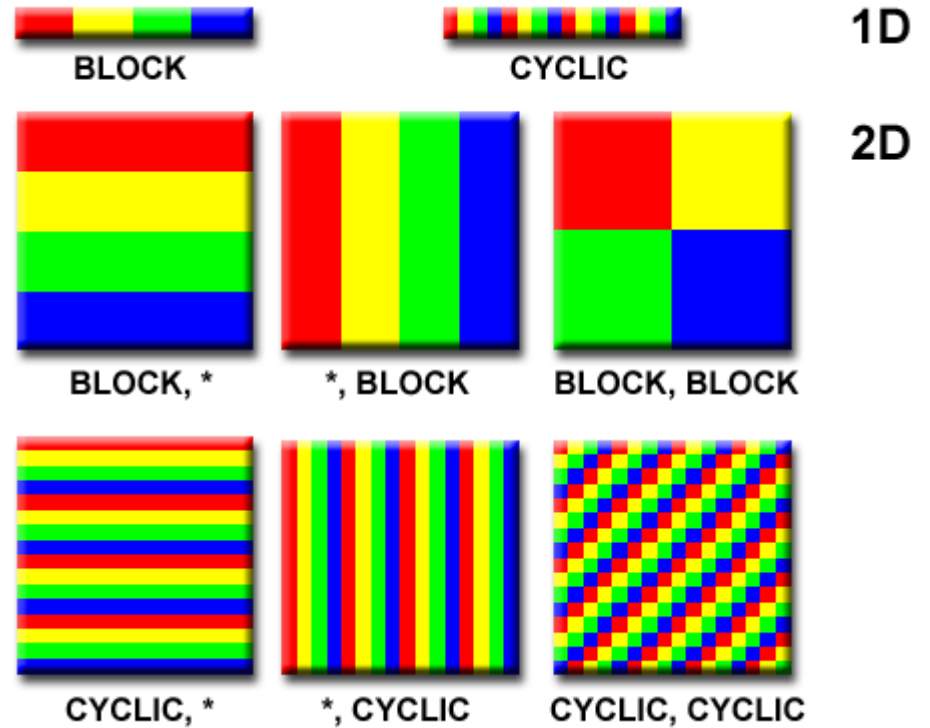
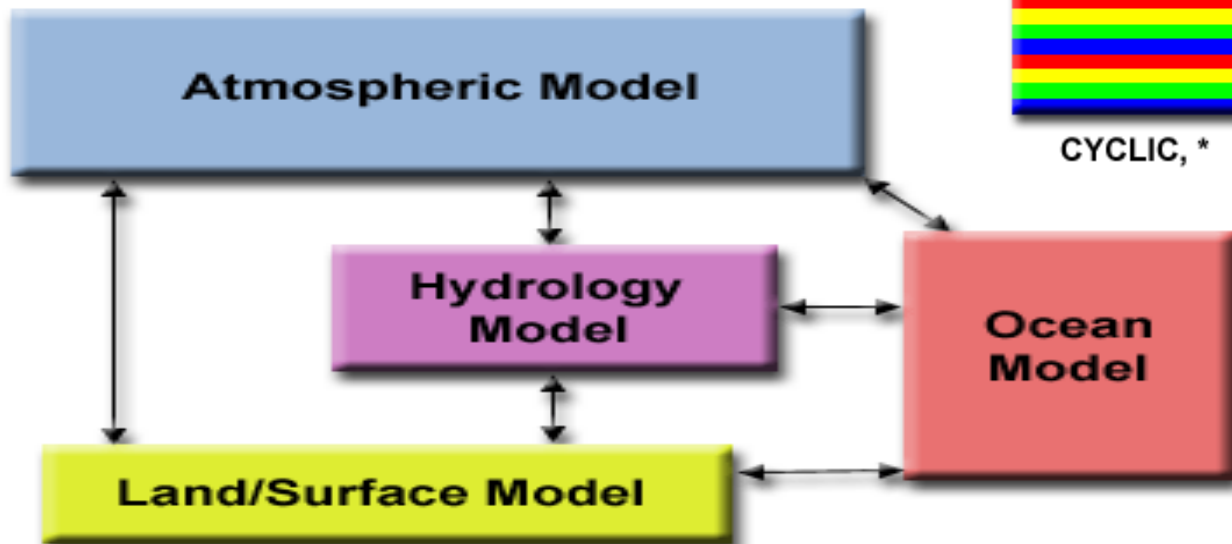
# Równoważenie obciążenia

Przypadki typowe	N = 1000100, p = 16	N = 1000100, p = 16
dekompozycja:	blokowa	cykliczna
N/p , ceil ( N/p )	62506 , 62507	62506 , 62507
liczba iteracji (elementów) – pierwszy wątek	62507	62507
liczba iteracji (elementów) – ostatni wątek	62495	62506
liczba wątków o mniejszej liczbie iteracji	1	12 (zawsze <p)
maksymalna różnica liczby iteracji na wątek	12 (zawsze <p)	1
<b>maksymalna liczba iteracji na wątek</b>	<b>62507</b>	<b>62507</b>
Przypadki nietypowe	N = 101, p = 32	N = 101, p = 32
dekompozycja:	blokowa	cykliczna
N/p , ceil ( N/p )	3 , 4	3 , 4
liczba iteracji (elementów) – pierwszy wątek	4	4
liczba iteracji (elementów) – ostatni wątek	0	3
liczba wątków o mniejszej liczbie iteracji	7 (6 bezczynnych)	27 (zawsze <p)
maksymalna różnica liczby iteracji na wątek	4 (zawsze <p)	1
<b>maksymalna liczba iteracji na wątek</b>	<b>4</b>	<b>4</b>



# Przykłady

- Algorytmy operujące na tablicach dwuwymiarowych
  - alternatywy dekompozycji danych
  - powiązanie dekompozycji ze sposobem przechowywania macierzy
- Modelowanie środowiska naturalnego



# Metodologia programowania równoległego

---

- „Wzorce” programowania równoległego
  - Zarządca-wykonawcy (*manager-worker, master-slave*)
  - Dziel i rządź (*divide and conquer*) i inne wersje dynamicznego, rekursywnego zarządzania obliczeniami (*recursive splitting* np. *fork-join*)
  - Zrównoleglenie pętli (*loop parallelism*)
  - Przetwarzanie potokowe (*pipelining*)
  - Agenci (*software agents*), aktorzy (*actors*), przetwarzanie sterowane zdarzeniami (*discrete event*)
  - Map-Reduce (mikro-wzorzec redukcji)
  - i wiele innych (np. mikro-wzorzec *busy wait*)
- Wzorce są ogólnymi wskazówkami rozwiązania problemu dekompozycji zadania na równoległe pod-zadania, konkretne programy mogą realizować wiele, często odpowiednio zmodyfikowanych, wzorców

# Metodologia programowania równoległego

Pattern	OpenMP	OpenCL	MPI
Task Parallelism	Good mapping	Weak mapping	Good mapping
Recursive splitting	Good mapping with 3.0	Not suitable	Weak mapping
Pipeline	Weak mapping	Not suitable	Good mapping
Geometric Decomposition	Good mapping	Good mapping	Good mapping
Discrete Event	Not suitable	Not suitable	Good mapping
SPMD	Good mapping	Good mapping	Good mapping
SIMD	Not suitable	Good mapping	Not suitable
Fork/Join	Good mapping	Not suitable	Weak mapping with MPI 2.0
Actors	Not suitable	Not suitable	Good mapping
BSP	Not suitable	Not suitable	Weak mapping
Loop Parallelism	Good mapping	Weak mapping	Weak mapping
Master/worker	Weak mapping	Not suitable	Good mapping

	Good mapping
	Weak mapping
	Not suitable

# Prosty przykład sumowania

---

- Prosty przykład sumowania łączy w sobie kilka wzorców, modeli, sposobów programowania:
  - można go utworzyć na podstawie podziału w dziedzinie problemu lub podziału danych
  - realizuje statyczną równoległość zadań
  - realizuje wzorzec zarządcy-wykonawcy
  - wykonanie odbywa się w modelu SPMD
  - jest w rzeczywistości sposobem na zrównoleglenie pętli w środowiskach wielowątkowych

# Metodologia programowania równoległego

---

- Kolejny możliwy podział związany z konkretnymi mechanizmami programowymi:
  - równoległość zadań, *task parallelism* – każdy wątek/proces otrzymuje do wykonania pewne zadanie, najczęściej funkcję w programie
    - wątki mogą realizować tę samą funkcję, ale na innych danych lub różne funkcje
    - przydział zadań może być statyczny lub dynamiczny,
    - wykonanie jest najczęściej **asynchroniczne**
  - równoległość wykonania pętli, *loop parallelism* – każdy wątek/proces otrzymuje pewną liczbę iteracji pętli do wykonania
    - każdy proces/wątek posiada własny indeks iteracji, który przyjmuje wartości z określonego podzbioru pełnego zbioru wartości indeksów dla pętli
    - wykonanie jest najczęściej **synchroniczne**
- Przykład obliczania całki – możliwe podejścia

# Metodologia programowania równoległego

---

- Ważnym w dziedzinie przetwarzania równoległego jest pojęcie równoległości danych (*data parallelism*)
  - w sensie węższym oznacza model programowania, w którym programista określa jawnie przydział danych procesom/wątkom oraz operację do wykonania na całości danych, natomiast konkretna realizacja obliczeń przez procesy/wątki, w tym konieczna synchronizacja i komunikacja, jest przeprowadzana przez środowisko wykonania, bez jawnego udziału programisty
    - realizacją tego modelu są języki równoległości danych takie jak np. High Performance Fortran (HPF)
  - w sensie szerszym oznacza model w którym podstawą zrównoleglenia jest podział (dekompozycja) danych, odpowiedni przydział danych wątkom/procesom oraz wykonanie zgodnie z zasadą właściciel przeprowadza obliczenia (*owner computes*)

# Metodologia programowania równoległego

---

- W przypadku modelu wykonania równoległego (w ramach konkretnych środowisk programowania równoległego) można rozważać model oparty na dekompozycji danych (*data decomposition*), jako alternatywę dla modelu opartego na równoległości sterowania (*control decomposition*)
- w modelu **dekompozycji danych** często wątek/procesor na podstawie swojego indeksu ustala dane, na których operuje, przy czym wszystkie wątki realizują ten sam kod
  - w modelu **dekompozycji sterowania** często wątek na podstawie swojego indeksu ustala, którą ścieżkę w programie lub którą iterację w pętli powinien realizować
  - poza czystymi algorytmami dekompozycji danych i sterowania, występuje wiele przypadków pośrednich (różne dane i częściowo różne ścieżki wykonania dla różnych wątków)

# Metodologia programowania równoległego

---

- Wygodnym sposobem uporządkowania procesu tworzenia programów równoległych jest ujęcie go w ramy specyficznej metodologii
- Jedną z takich metodologii jest PCAM (Foster 1985)
- Kolejne litery oznaczają kroki przy tworzeniu programu:
  - P – *partition*, podział zadania na podzadania
  - C – *communicate*, określenie niezbędnej komunikacji, podział danych na wspólne i prywatne, określenie sposobu korzystania z danych, synchronizacja operacji na danych
  - A – *agglomerate*, analiza wariantów podziału
  - M – *map*, uwzględnienie ostatecznej implementacji, „odwzorowania” na architekturę sprzętu
- Pierwsze dwa kroki zmierzają do stworzenia poprawnego programu równoległego, kolejne dwa do jego optymalizacji