Curs 12

Programare Paralela si Distribuita

Strategii de Partitionare/Descompunere Sabloane de proiectare

Partitionarea

- Problema partitionarii are ın vedere impartirea problemei de programare in componente care se pot executa concurent.
- Aceasta nu implica o divizare directa a programului intr-un numar de componente egal cu numarul de procesoare disponibile.
- Cele mai importante scopuri ale partitionarii sunt legate de:
 - scalabilitate,
 - abilitatea de a ascunde intarzierea(latency) datorata retelei sau accesului la memorie si
 - realizarea unei granularitati cat mai mari.
- Sunt de preferat partitionarile care furnizeza mai multe componente decat procesoare, astfel incat sa se permita ascunderea intarzierii:
 - Un task poate fi blocat, sau va astepta, pana cand
 - un mesaj care contine informatia dorita va ajunge;
 - o conditie care este necesara ajunge sa fie adevarata;
 - ...
 - Daca exista si alte componente program disponibile, procesorul poate continua calculul
 => multiprogramare => executie concurenta

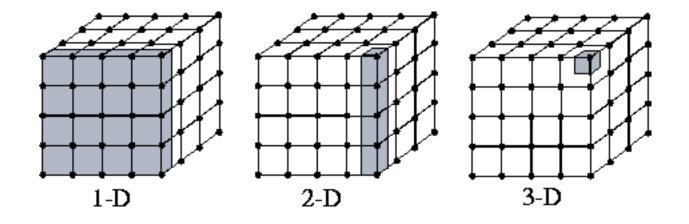
Strategii de partitionare

- Exista doua strategii principale de partitionare:
 - descompunerea domeniului de date si
 - descompunerea functionala.
- In functie de acestea putem considera aplicatii paralele bazate pe:
 - descompunerea domeniului de date paralelism de date, si
 - aplicatii paralele bazate pe descompunerea functionala.
- Cele doua tehnici pot fi folosite insa si impreuna:
 - de exemplu se incepe cu o descompunere functionala si dupa identificarea pricipalelor functii se poate folosi descompunerea domeniului de date pentru fiecare in parte.

Descompunerea domeniului de date

- Este aplicabila atunci cand domeniul datelor este mare si regulat.
- Ideea centrala este de a divide domeniul de date, reprezentat de principalele structuri de date, in componente care pot fi manipulate independent.
- Apoi se partitioneaza operatiile, de regula prin asocierea calculelor cu datele asupra carora se efectueaza.
- Astfel, se obtine un numar de activitati de calcul, definite de un numar de date si de operatii.
 - Este posibil ca o operatie sa solicite date de la mai multe activitati.
 In acest caz, sunt necesare comunicatii.

Exemplificare



Descompunerea domeniului de date

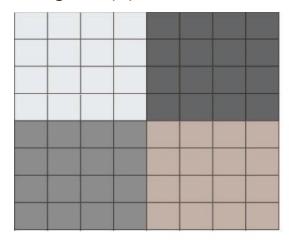
- Sunt posibile diferite variante, in functie de structurile de date avute in vedere.
- Datele care se partitioneaza sunt in general datele de intrare, dar pot fi considerate deasemenea si datele de iesire sau intermediare.
 - Trebuie avute in vedere in special structurile de date de dimensiuni mari sau cele care sunt accesate in mod frecvent.
- Faze diferite ale calculului pot impune partitionari diferite ale aceleiasi structuri de date
 - =>redistribuiri ale datelor
 - in acest caz trebuie avute in vedere de asemenea si costurile necesare redistribuirii datelor.

Distributii de date

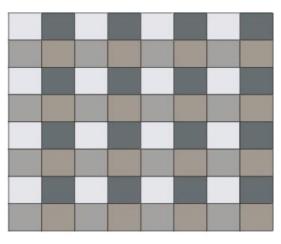
- Partitionarea datelor conduce la anumite distributii ale datelor per procese si de aici implicit si per procesoare.
- Exista mai multe tehnici de partitionare a datelor, care pot fi exprimate si formal prin functii definite pe multimea indicilor datelor de intrare cu valori in multimea indicilor de procese.
- Cele mai folosite tehnici de partitionare sunt prin "taiere" si prin "incretire" care corespund distributiilor liniara si ciclica.

Distributii de date

- De exemplu, pentru o matrice A de dimeniune 8 × 8, partitionarea sa in p = 4 parti:
 - prin tehnica taierii (distr. liniara) conduce la partitionarea aratata de Figura (a), iar
 - prin tehnica incretirii (distr. ciclica) conduce la partitionarea aratata de Figura (b).

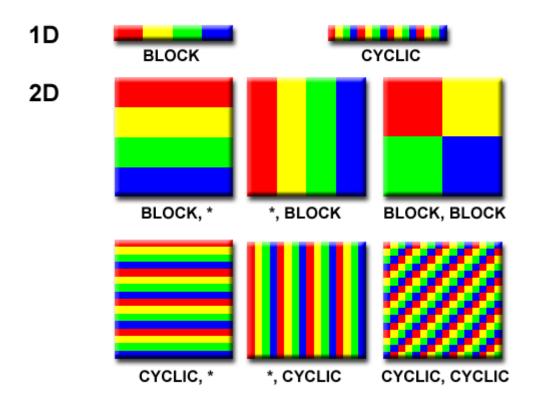


(a) Taiere (distributie bloc)



(b) Incretire (distributie grid)

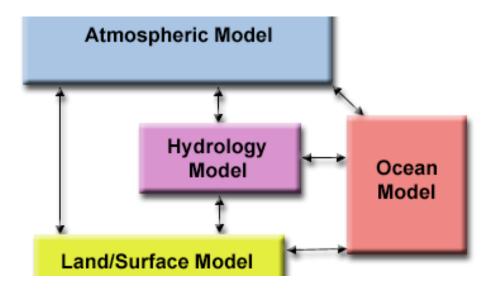
Variante



Descompunerea functionala

- Descopunerea functionala este o tehnica de partitionare folosita atunci cand aspectul dominant al problemei este functia, sau algoritmul, mai degraba decat operatiile asupra datelor.
- Obiectivul este descompunerea calculelor in activitati de calcul cat mai fine.
- Dupa crearea acestora se examineaza cerintele asupra datelor.
- Focalizarea asupra calculelor poate revela uneori o anumita structura a problemei, de unde oportunitati de optimizare, care nu sunt evidente numai din studiul datelor.
- In plus, ea are un rol important ca si tehnica de structurare a programelor.
- Aceasta varianta de descompunere nu conduce in general la o granulatie fina a sarcinilor de calcul, care se executa in paralel.

Exemplificare



Cerinte generale pentru partitionare

- Task-urile obtinute sunt de dimensiuni comparabile.
- Scalabilitatea poate fi obtinuta.
 - Aceasta inseamna ca numarul de sarcini de calcul sunt definite in functie de dimensiunea problemei;
 - deci cresterea dimensiunii datelor implica cresterea numarului de sarcini de lucru.
- Intazierile pot fi reduse prin multitasking.
- Granularitatea aplicatiei este suficient de mare astfel incat sa poata fi implementata cu succes pe diferite arhitecturi.

SABLOANE DE PROIECTARE

... in general sabloanele de proiectare se bazeaza pe...

- Descompunere functionala
- Descompunere domeniului de date
- Fluxul de date

Observatie:

In literature exista mai multe clasificari de sabloane de proiectare paralela dar sunt cateva sabloane de baza care se regasesc in majoritatea referintelor.

Sabloane de baza

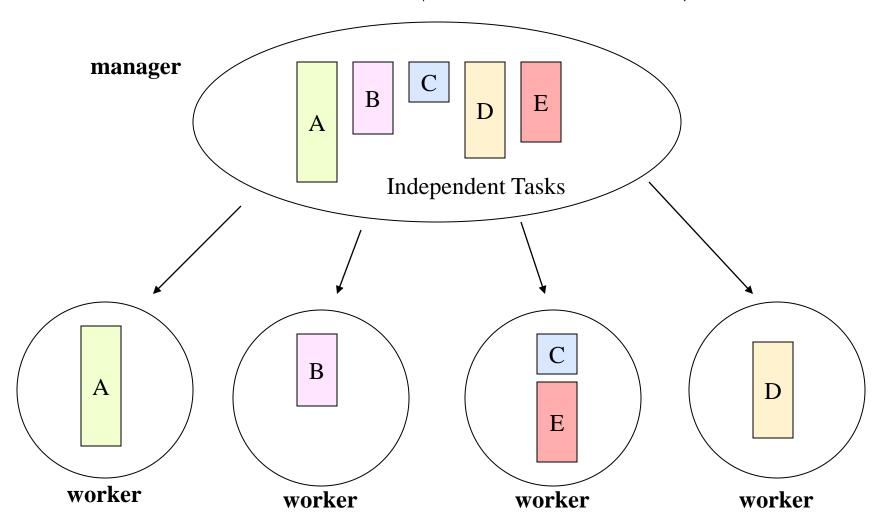
Parallel Programming Patterns **Eun-Gyu Kim** 2004

- Embarassingly Parallel e.g. suma de vectori
 - /Master-Slave
- Replicable
- Repository
- Divide&Conquer
- Pipeline
- Recursive Data
- Geometric Decomposition
- IrregularMesh

Variante pentru sabloane bazate pe descompunerea datelor sau a taskurilor

- Descompunere
 - geometrica ... -> caracter static
 - recursiva
 - exploratorie ... -> caracter dinamic
 - speculativa

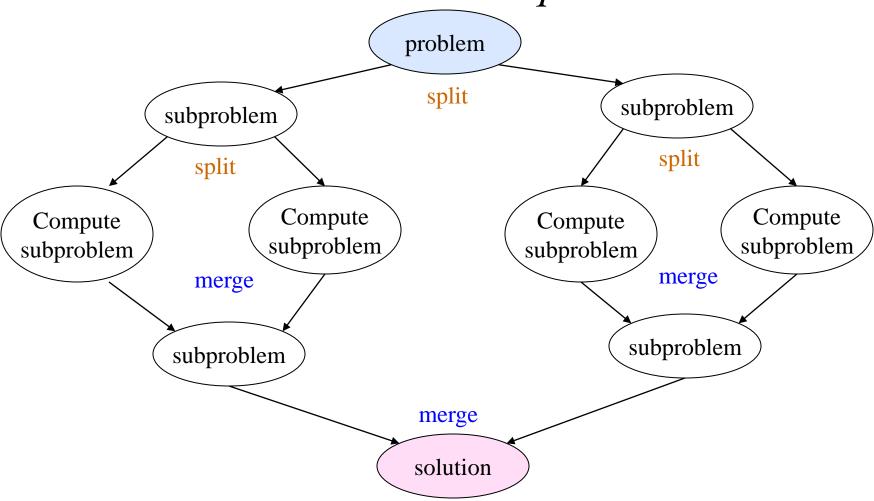
Master-slave (master-worker)



Descompunere Recursiva

In general pentru probleme care se pot rezolva prin divide & impera

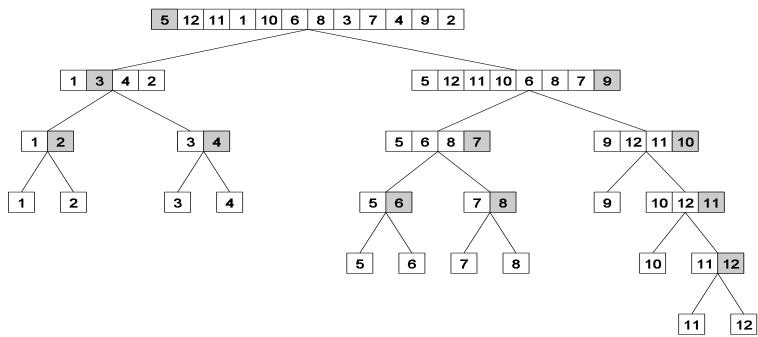
Divide & Conquer



^{*} Nivelurile de descompunere trebuie sa fie ajustate corespunzator.

Recursive Decomposition: Exemplul 1

Quicksort



Fiecare sublista reprezinta un task.

Recursive Decomposition: Exemplul 2

Cautarea minimului:

```
    procedure SERIAL_MIN (A, n)
    begin
    min = A[0];
    for i := 1 to n - 1 do
    if (A[i] < min) min := A[i];</li>
    endfor;
    return min;
    end SERIAL_MIN
```

Recursive Decomposition

Rescriere

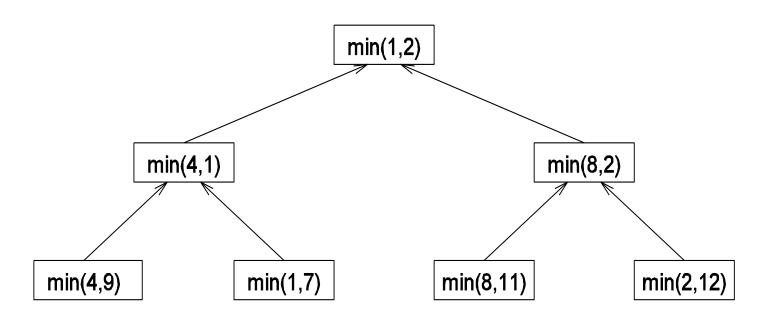
```
1. procedure RECURSIVE_MIN (A, n)
2. begin
                                                       se pot
                                                     executa in
3. if (n = 1) then
                                                      paralel
4. min := A[0];
5. else
    Imin := RECURSIVE_MIN ( A, n/2 );
7. rmin := RECURSIVE\_MIN ( &(A[n/2]), n - n/2 );
    if (Imin < rmin) then
            min := Imin;
9.
10. else
11.
            min := rmin;
12. endelse;
13. endelse;
14. return min;
15. end RECURSIVE MIN
```

Curs 12- PPD

Recursive Decomposition

{4, 9, 1, 7, 8, 11, 2, 12}.

- task dependency graph

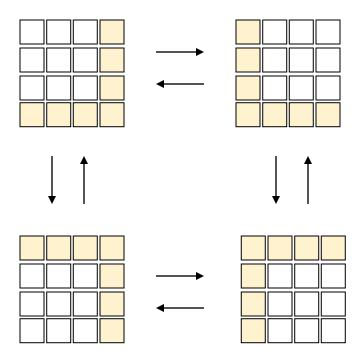


Data Decomposition (geometric)

- Identificarea datelor implicate in calcul.
- Partitionarea datelor pe taskuri.
 - Diferite modalitati care implica impact important pt performanta.

Descompunere Geometrica

Exista dependente dar comunicarea se face intr-un mod predictibil (geometric) -> vecini.



Neighbor-To-Neighbor communication

inmultire de matrice $\mathbf{n} \times \mathbf{n}$ matricele $\mathbf{A} \times \mathbf{B} = \mathbf{C}$.

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} \\ A_{2,1} & A_{2,2} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} B_{1,1} & B_{1,2} \\ B_{2,1} & B_{2,2} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} C_{1,1} & C_{1,2} \\ C_{2,1} & C_{2,2} \end{pmatrix}$$

Task 1:
$$C_{1,1} = A_{1,1}B_{1,1} + A_{1,2}B_{2,1}$$

Task 2:
$$C_{1,2} = A_{1,1}B_{1,2} + A_{1,2}B_{2,2}$$

Task 3:
$$C_{2,1} = A_{2,1}B_{1,1} + A_{2,2}B_{2,1}$$

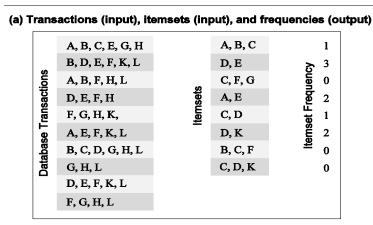
Task 4:
$$C_{2,2}=A_{2,1}B_{1,2}+A_{2,2}B_{2,2}$$

- nu exista doar o descompunere unica – variante!

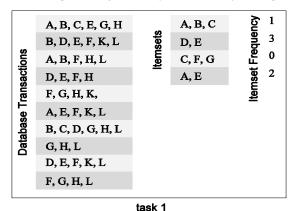
| Decomposition I | Decomposition II |
|---|---|
| Task 1: $C_{1,1} = A_{1,1} B_{1,1}$ | Task 1: $C_{1,1} = A_{1,1} B_{1,1}$ |
| Task 2: $C_{1,1} = C_{1,1} + A_{1,2} B_{2,1}$ | Task 2: $C_{1,1} = C_{1,1} + A_{1,2} B_{2,1}$ |
| Task 3: $C_{1,2} = A_{1,1} B_{1,2}$ | Task 3: $C_{1,2} = A_{1,2} B_{2,2}$ |
| Task 4: $C_{1,2} = C_{1,2} + A_{1,2} B_{2,2}$ | Task 4: $C_{1,2} = C_{1,2} + A_{1,1} B_{1,2}$ |
| Task 5: $C_{2,1} = A_{2,1} B_{1,1}$ | Task 5: $C_{2,1} = A_{2,2} B_{2,1}$ |
| Task 6: $C_{2,1} = C_{2,1} + A_{2,2} B_{2,1}$ | Task 6: $C_{2,1} = C_{2,1} + A_{2,1} B_{1,1}$ |
| Task 7: $C_{2,2} = A_{2,1} B_{1,2}$ | Task 7: $C_{2,2} = A_{2,1} B_{1,2}$ |
| Task 8: $C_{2,2} = C_{2,2} + A_{2,2} B_{2,2}$ | Task 8: $C_{2,2} = C_{2,2} + A_{2,2} B_{2,2}$ |

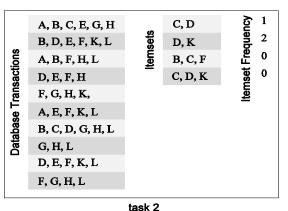
Curs 12- PPD

Problema: numararea instantelor unor itemi intr-o baza de date de tranzactii. Output= itemset frequencies se partitioneaza intre taskuri.



(b) Partitioning the frequencies (and itemsets) among the tasks





Curs 12- PPD

Analiza:

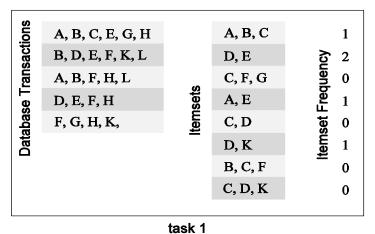
- Daca baza de tranzactii este replicata pe procese fiecare task se poate executa fara comunicatii.
- Daca baza de tranzactii este distribuita pe procese (memory ...) atunci fiecare task calculeaza frecvente partiale care trebuie ulterior agregate.

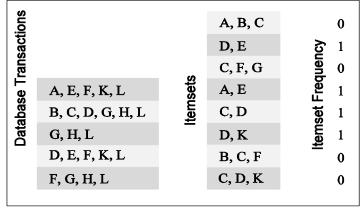
Input Data Partitioning

- Exemple: minim intr-o lista, sortare,....
- Task <=> partitie input
- Procese ulterioare pot agrega/ combina rezultatele partiale.

Input Data Partitioning: Exemplu

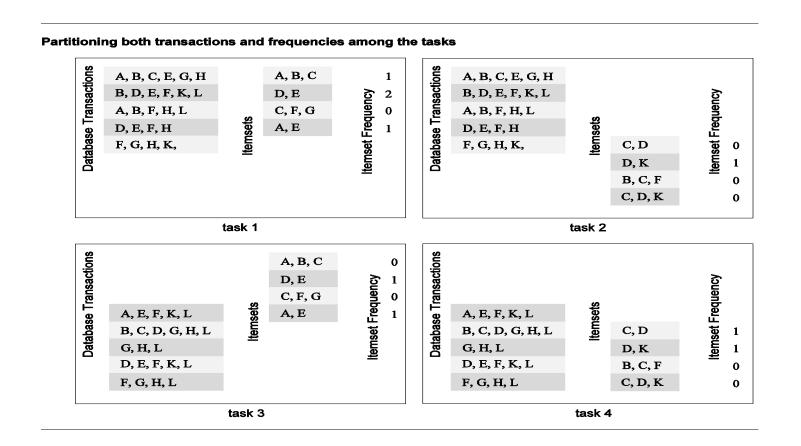
Partitioning the transactions among the tasks





task 2

Partitioning Input and Output Data

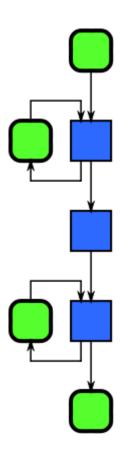


The Owner Computes Rule

- Procesul care are data asignata lui este responsabil de calculele asociate acelei date
- Diferente:
 - input data decomposition
 - output data decomposition

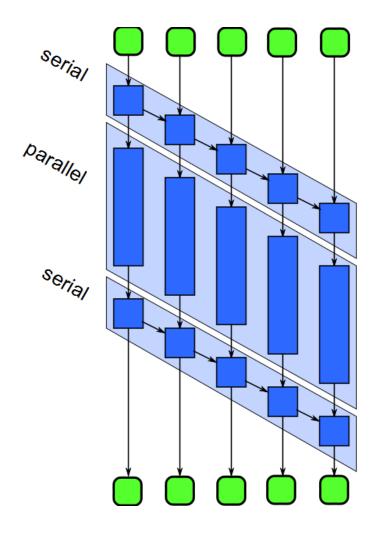
Obs: similar sablon GRASP: Expert

Pipeline - sablon de programare paralela



- Pipeline o secventa de stagii care transforma un flux de date
- Unele stagii pot sa stocheze stare
- Datele pot fi "consumate" si produse incremental.

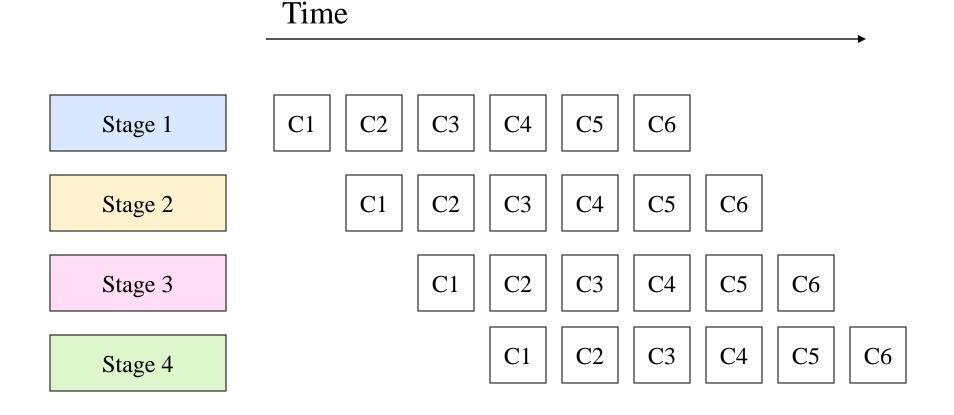
Pipeline



- Paralelizarea pipeline se face prin
 - 1. Executia diferitelor stagii in paralel
 - 2. Executia multiplelor copii ale stagiilor fara stare in paralel

Pipeline

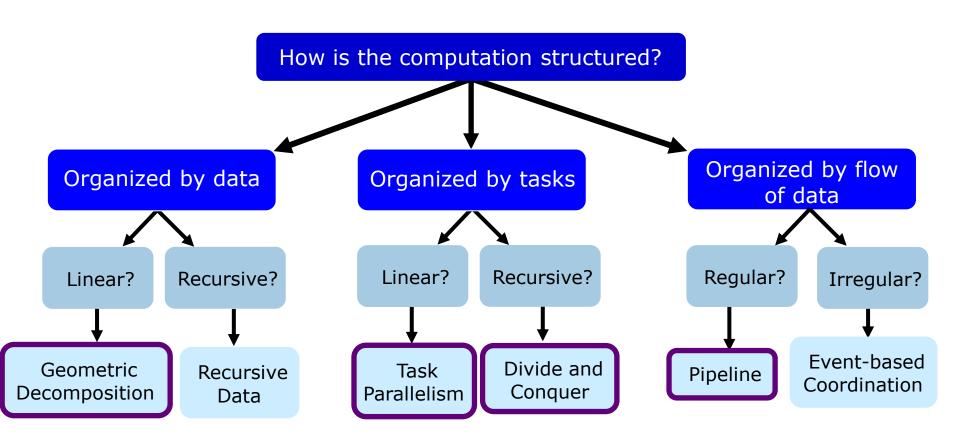
A series of ordered but independent computation stages need to be applied on data, where each output of a computation becomes input of subsequent computation.



Sumar - descompunere

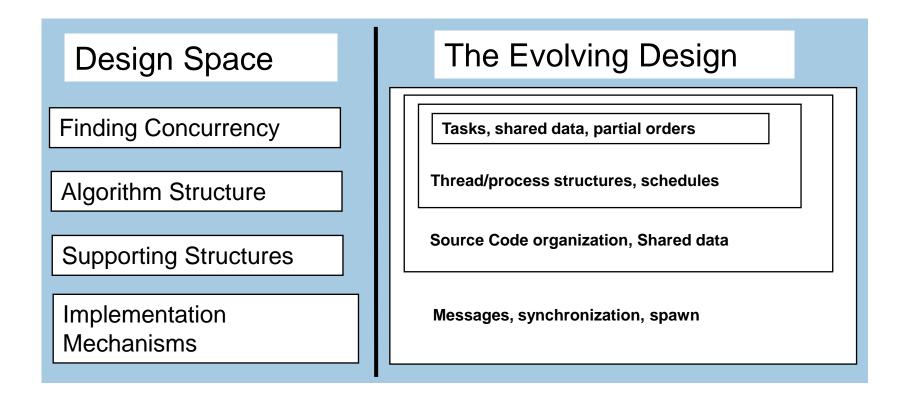
- Nu exista doar o singura reteta pentru descompunere
- Se pot aplica un set de tehnici comune pe o clasa de probleme mai vasta.
- data decomposition (geometric decomposition)
- recursive decomposition
- exploratory decomposition
- speculative decomposition
- Pipelines... (se poate obtine prin descompunerea fluxului de date)

Algorithm Structure Design Space

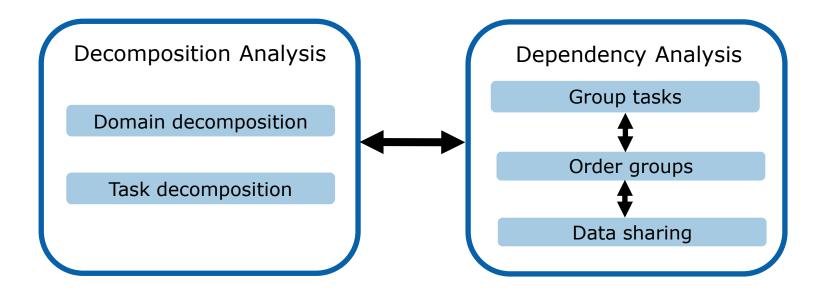


38 Curs 12- PPD

Patterns for Parallel Programming. Mattson, Sanders, and Massingill (2005).



Cautare in spatiul de proiectare concurenta



40

Applications

Structural Patterns

Model-View-Controller

Pipe-and-Filter

Iterative-Refinement

Agent-and-Repository

Map-Reduce

Process-Control

Layered-Systems

Event-Based/Implicit-Invocation

Arbitrary-Static-Task-Graph

Puppeteer

Computational Patterns

Graph-Algorithms

Dynamic-Programming

Dense-Linear-Algebra

Sparse-Linear-Algebra

Unstructured-Grids

Structured-Grids

Graphical-Models

Finite-State-Machines

Backtrack-Branch-and-Bound

N-Body-Methods

Circuits

Spectral-Methods

Monte-Carlo

Parallel Algorithm Strategy Patterns

Task-Parallelism

Divide and Conquer

Data-Parallelism

Pipeline

Discrete-Event

Geometric-Decomposition

Speculation

Implementation Strategy Patterns

SPMD

Fork/Join

Kernel-Par. Loop-Par.

Actors Work-pile

Vector-Par.

Shared-Queue

Shared-Map Shared-Data Partitioned-Array Partitioned-Graph

Data structure

Parallel Execution Patterns

Coordinating Processes

Stream processing

Program structure

Shared Address Space Threads

Task Driven Execution

Referinte:

"Introduction to Parallel Computing"
Ananth Grama, Anshul Gupta, George Karypis, and Vipin Kumar
2003

Ian Foster

Designing and Building Parallel Programs, Addison Wesley, 2, Addison-Wesley Inc., Argonne National Laboratory (http://www.mcs.anl.gov/~itf/dbpp/)

Parallel Programming Patterns **Eun-Gyu Ki**, 2004

Patterns for Parallel Programming. Mattson, Sanders, and Massingill (2005).