#### Curs 10

Programare Paralela si Distribuita

Strategii de Partitionare/Descompunere Sabloane de proiectare

#### **Partitionarea**

- Problema partitionarii are ın vedere impartirea problemei de programare ın componente care se pot executa concurent.
- Aceasta nu implica o divizare directa a programului ıntr-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 ıncat sa se permita ascunderea ıntarzierii.
- Un task va fi blocat, sau va astepta, pana cand mesajul care contine informatia dorita va ajunge;
- Daca exista si alte componente program disponibile, procesorul poate continua calculul
   => multiprogramare => executiei concurente..

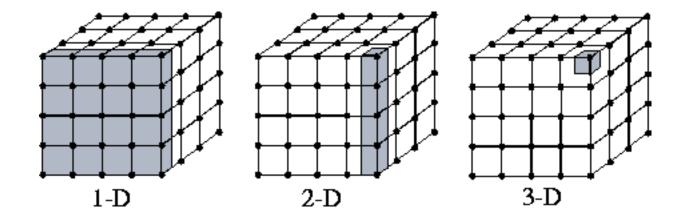
### Strategii de partitionare

- 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, ın 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

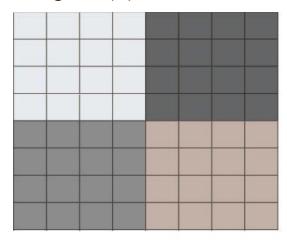
- Sunt posibile diferite variante, in functie de structurile de date avute in vedere.
- Datele care se partitioneaza sunt in general datele de intrare, dar pot fi considerate deasemenea si datele de iesire sau intermediare.
  - Trebuie avute in vedere in special structurile de date de dimensiuni mari 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

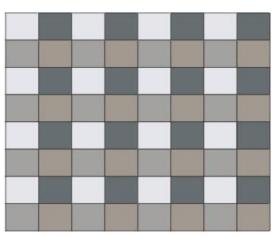
- Partitionarea datelor conduce la anumite distributii ale datelor per procese si de aici implicit si per procesoare.
- Exista mai multe tehnici de partitionare a datelor, care pot fi exprimate si formal prin functii definite pe multimea indicilor datelor de intrare cu valori in multimea indicilor de 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).

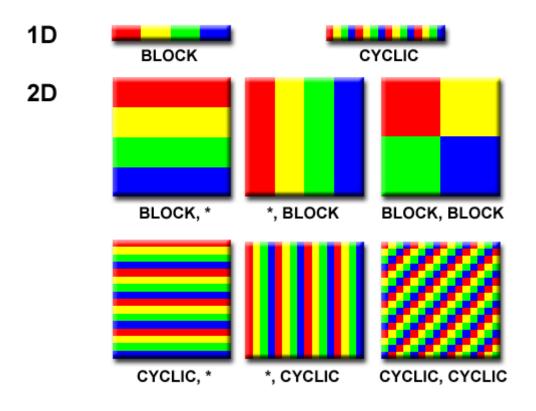


(a) Taiere (distributie bloc)



(b) Incretire (distributie grid)

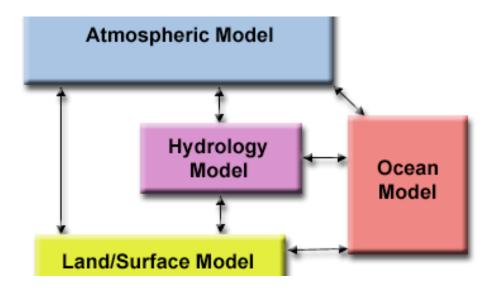
#### Variante



#### 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 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 proiectarea 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

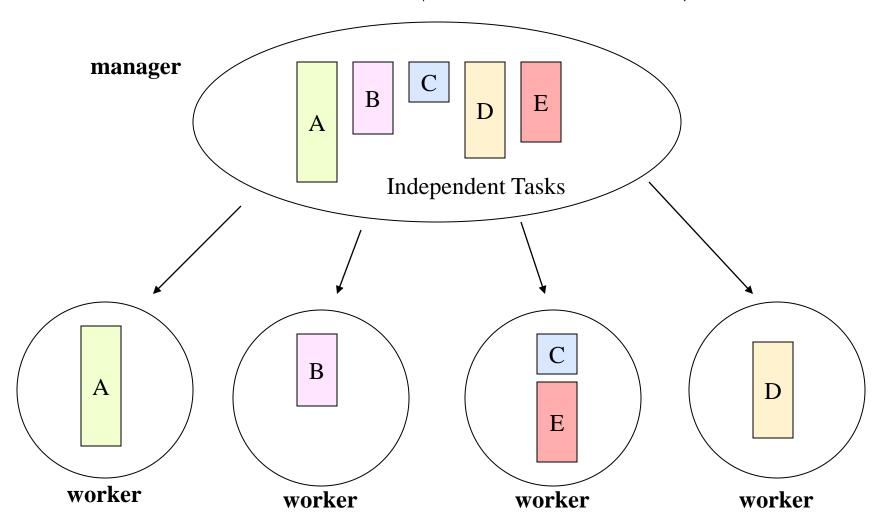
Parallel Programming Patterns **Eun-Gyu Kim**2004

- 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

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

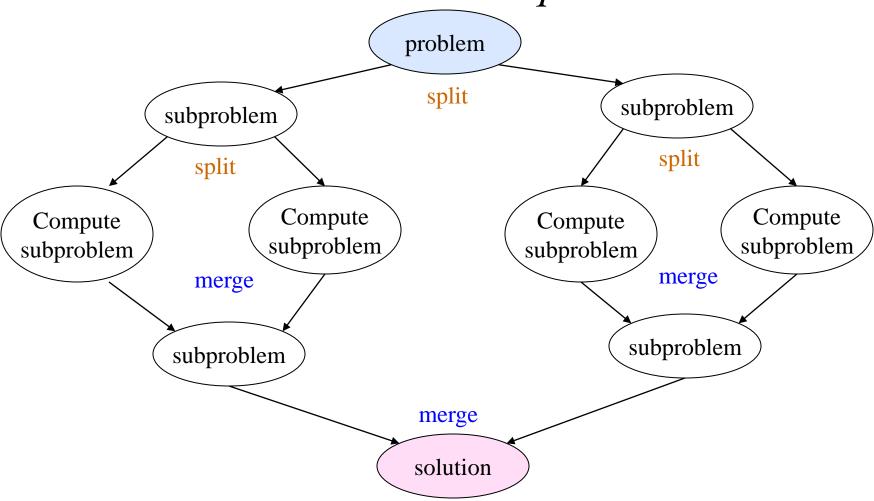
#### Master-slave (master-worker)



### Descompunere Recursiva

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

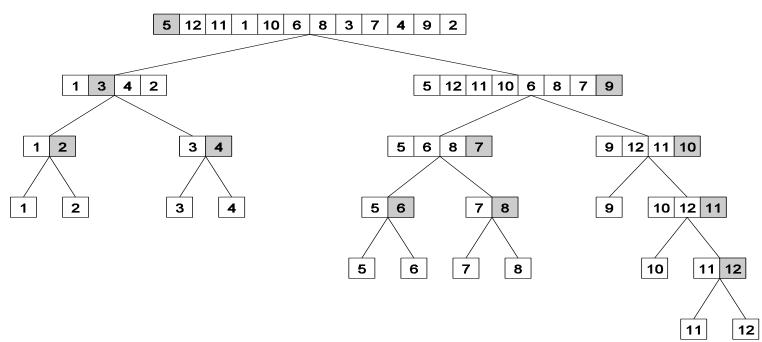
Divide & Conquer



<sup>\*</sup> 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

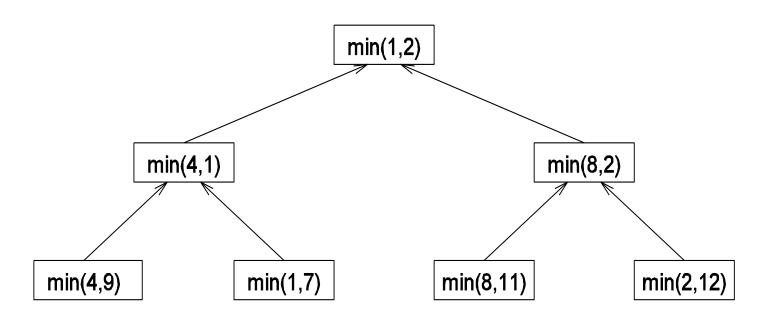
#### Rescriere

```
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 10- PPD
                                                                22
```

# Recursive Decomposition

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

- task dependency graph

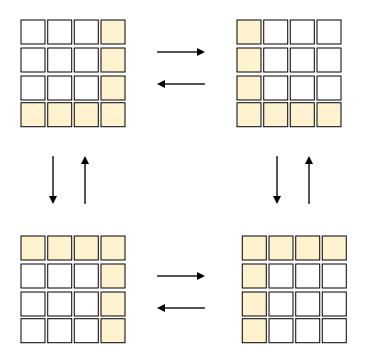


### Data Decomposition (geometric )

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

#### Geometric

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

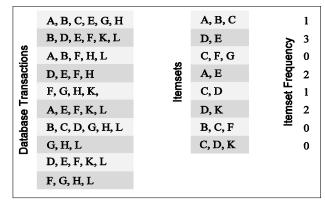
- nu exista doar o descompunere unica – variante!

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

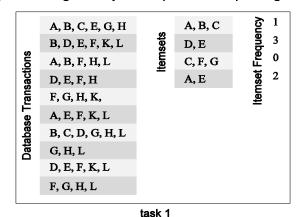
Curs 10- PPD

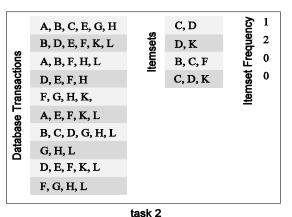
Problema: numararea instantelor unor itemi intr-o baza de date de tranzactii. Output= itemset frequencies se partitioneaza intre taskuri.

#### (a) Transactions (input), itemsets (input), and frequencies (output)



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





Curs 10- PPD

#### Analiza:

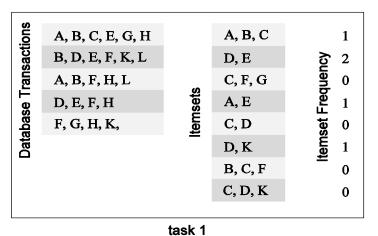
- Daca baza de tranzactii este replicata pe procese fiecare task se poate executa fara comunicatii.
- Daca baza de tranzactii este distribuita pe procese (memory ...) atunci fiecare task calculeaza frecvente partiale care trebuie ulterior agregate.

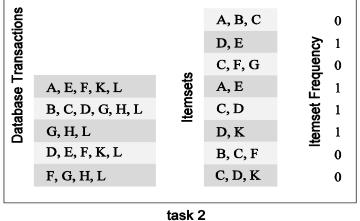
# Input Data Partitioning

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

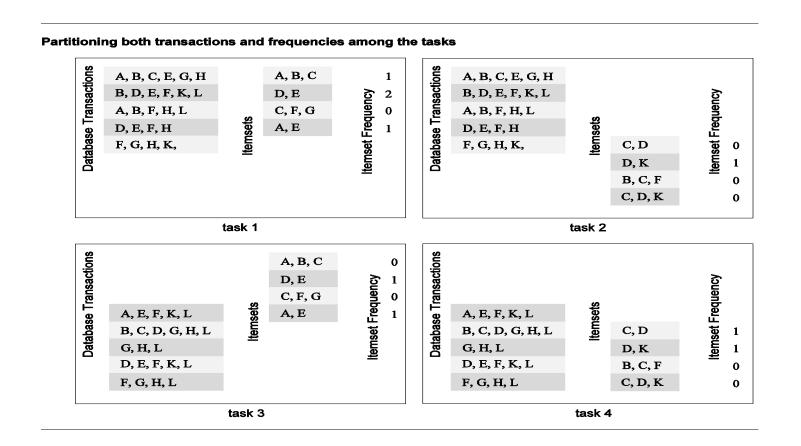
# Input Data Partitioning: Exemplu

#### Partitioning the transactions among the tasks





# Partitioning Input and Output Data

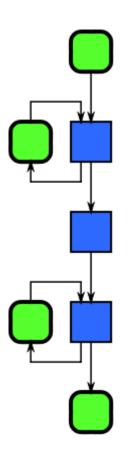


### The Owner Computes Rule

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

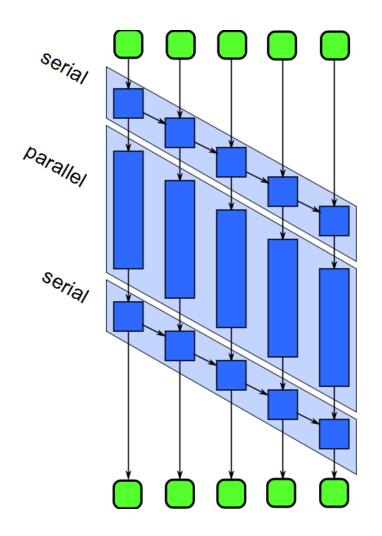
Obs: similar sablon GRASP: Expert

#### 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.

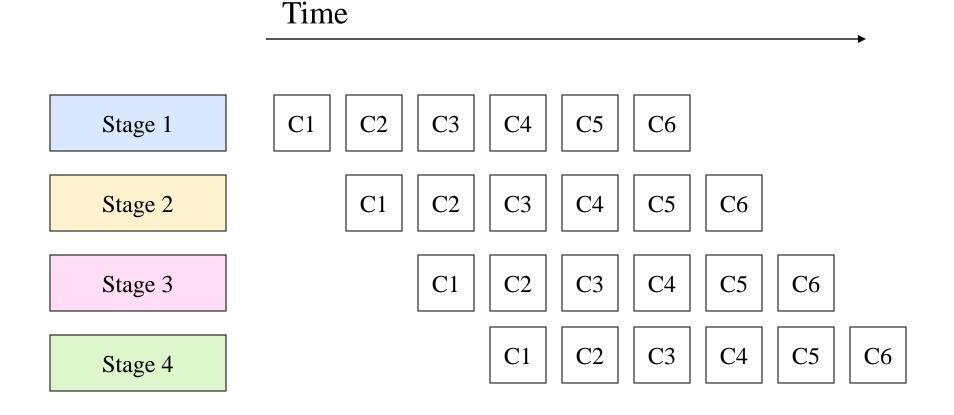
### Pipeline



- 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.



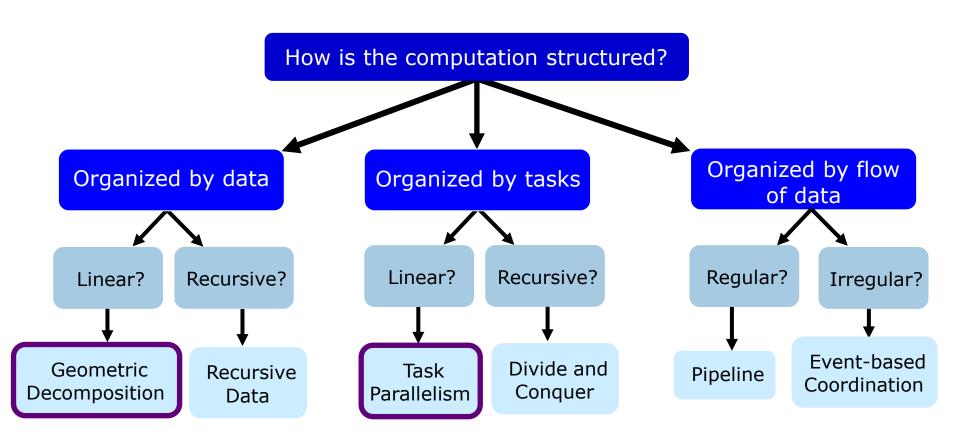
### Sumar - descompunere

- Nu exista doar o singura reteta pentru descompunere
- Se pot aplica un set de tehnici comune pe o clasa de probleme mai vasta.

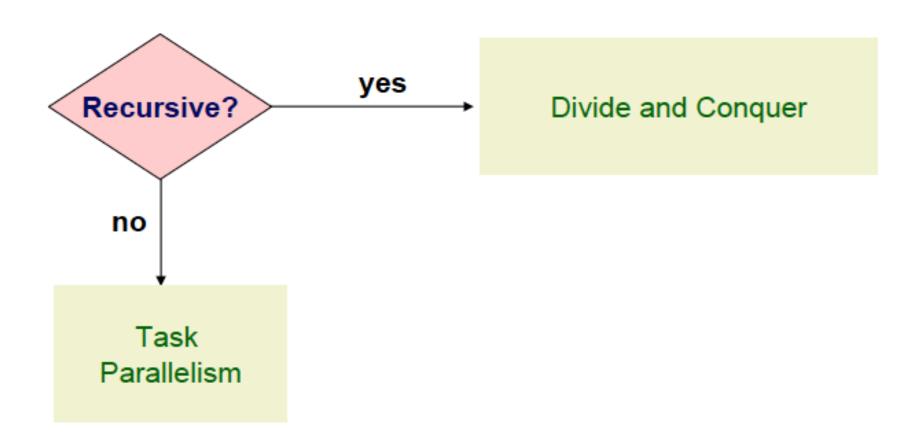
:

- data decomposition (geometric decomposition)
- recursive decomposition
- exploratory decomposition
- speculative decomposition
- Pipelines... (se poate obtine prin descompunerea fluxului de date)

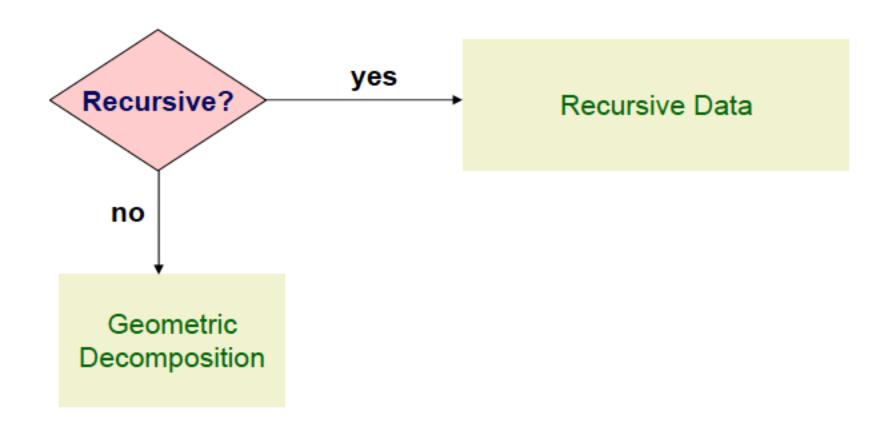
# Algorithm Structure Design Space



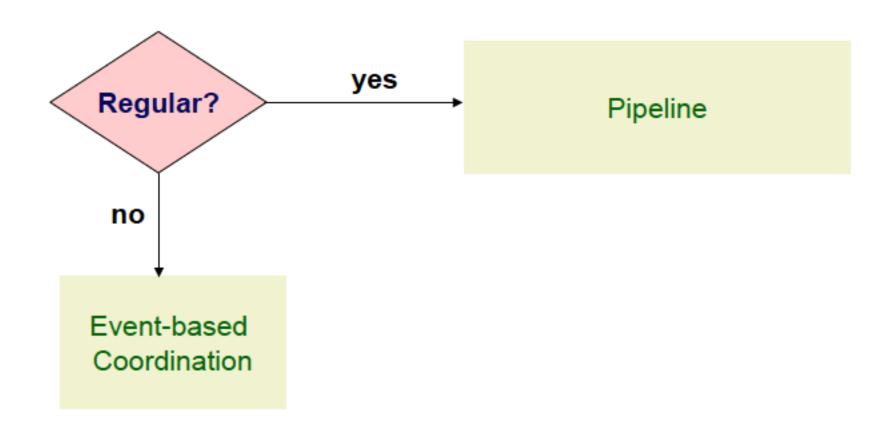
# Descompunere functionala



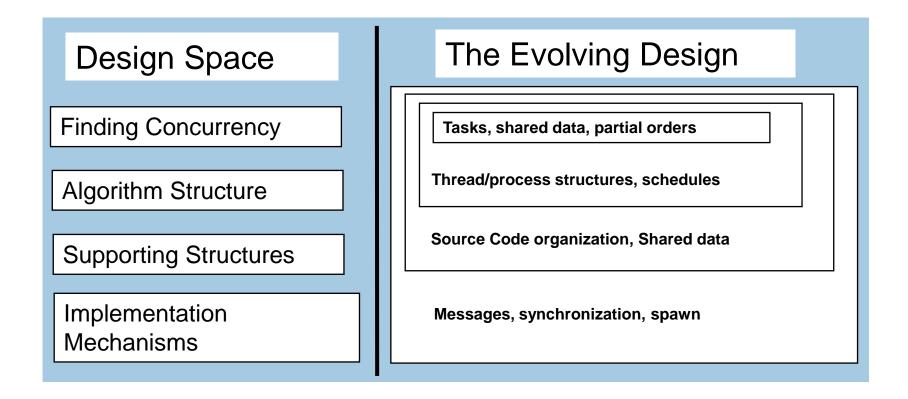
## Descompunerea datelor



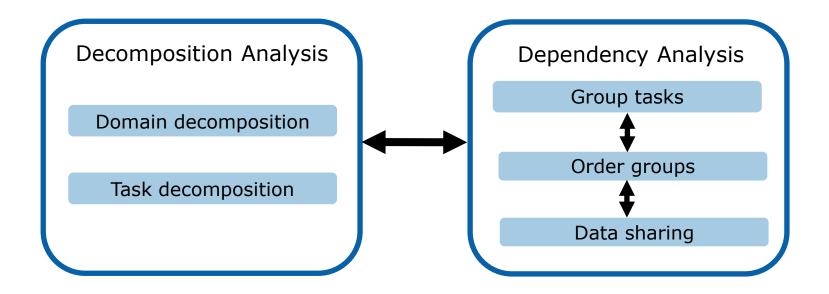
### Descompunere bazata pe Data-Flow



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



### Cautare in spatiul de proiectare concurenta



#### **Applications**

Structural Patterns

Model-View-Controller

Pipe-and-Filter

Iterative-Refinement

Agent-and-Repository

Map-Reduce

Process-Control

Layered-Systems

Event-Based/Implicit-Invocation

Puppeteer

Arbitrary-Static-Task-Graph

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.

Actors

Loop-Par. Vector-Par. Work-pile

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 (<a href="http://www.mcs.anl.gov/~itf/dbpp/">http://www.mcs.anl.gov/~itf/dbpp/</a>)

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

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