

| 14- Scheduling Loops

We want to parallelize this loop.

```
sum = 0.0;
for (i = 0; i <= n; i++)
    sum += f(i);
```

In practice, how are iterations assigned to threads?

| Thread | Iterations |
|--------|---------------------------------|
| 0 | 0, 1, 2, ..., $n/t - 1$ |
| 1 | n/t , $n/t + 1$, ..., $2n/t$ |
| ... | ... |
| $t-1$ | $n(t-1)/t$, ..., $n-1$ |

Default partitioning.

| Thread | Iterations |
|----------|--|
| 0 | 0, n/t , $2n/t$, ... |
| 1 | 1, $n/t + 1$, $2n/t + 1$, ... |
| \vdots | \vdots |
| $t-1$ | $t-1$, $n/t + t-1$, $2n/t + t-1$, ... |

Cyclic partitioning.

```
double f(int i) {
    int j, start = i*(i+1)/2, finish = start + i;
    double return_val = 0.0;

    for (j = start; j <= finish; j++) {
        return_val += sin(j);
    }
    return return_val;
} /* f */
```

```
sum = 0.0;
for (i = 0; i <= n; i++)
    sum += f(i);
```

- i.e., $f(i)$ calls the sin function i times.
- assume the time to execute $f(2i)$ requires approximately twice as much time as the time to execute $f(i)$.
- How are iterations assigned to threads? What's the best way of doing it?

Risultati

| #Threads | 1 | 2 (default scheduling) | 2 (cyclic scheduling) |
|----------|------|------------------------|-----------------------|
| Runtime | 3.67 | 2.76 | 1.84 |
| Speedup | 1 | 1.33 | 1.99 |

| La clausola di programmazione

- Default schedule:

```
sum = 0.0;
# pragma omp parallel for num_threads(thread_count) \
  reduction(+:sum)
  for (i = 0; i <= n; i++)
    sum += f(i);
```

- Cyclic schedule:

```
sum = 0.0;
# pragma omp parallel for num_threads(thread_count) \
  reduction(+:sum) schedule(static,1)
  for (i = 0; i <= n; i++)
    sum += f(i);
```

| schedule (type , chunksize)

- Il tipo può essere:
 - **statico**: le iterazioni possono essere assegnate ai thread prima dell'esecuzione del ciclo. prima dell'esecuzione del ciclo.
 - **dinamico** o **guidato**: le iterazioni sono assegnate ai thread durante l'esecuzione del ciclo. thread durante l'esecuzione del ciclo.
 - **auto**: il compilatore e/o il sistema di run-time determinano il programma.
 - **runtime**: la programmazione viene determinata in fase di esecuzione.
- Il chunksize è un numero intero positivo.

| The Static Schedule Type

e.g., twelve iterations, 0, 1, . . . , 11, and three threads

```
schedule(static,1)
```

Thread 0: 0,3,6,9

Thread 1: 1,4,7,10

Thread 2: 2,5,8,11

e.g., twelve iterations, 0, 1, . . . , 11, and three threads

```
schedule(static,2)
```

Thread 0: 0,1,6,7

Thread 1: 2,3,8,9

Thread 2: 4,5,10,11

e.g., twelve iterations, 0, 1, . . . , 11, and three threads

```
schedule(static, 4)
```

Thread 0 : 0, 1, 2, 3

Thread 1 : 4, 5, 6, 7

Thread 2 : 8, 9, 10, 11

| The Dynamic Schedule Type

- Anche le iterazioni sono suddivise in parti iterazioni consecutive di dimensioni di blocchi (**chunksize**).
- Ogni thread esegue un pezzo, e quando un thread termina un pezzo, ne richiede un altro al sistema di run-time.
- Questo continua finché non vengono completate tutte le iterazioni completato.
- La dimensione del blocco può essere omessa. Quando viene omesso, a viene utilizzata la dimensione del blocco pari a 1.
- Migliore bilanciamento del carico, ma costi generali più elevati pianificare i blocchi (può essere ottimizzato tramite il file dimensione del pezzo)

| The Guided Schedule Type

- Ogni thread esegue anche un pezzo e quando un thread finisce un pezzo, ne richiede un altro.
- Tuttavia, in una pianificazione guidata, man mano che i blocchi vengono completati la dimensione dei nuovi blocchi diminuisce.
- I pezzi hanno una dimensione $\text{num_iterazioni} / \text{num_thread}$, dove num_iterazioni è il numero di iterazioni non assegnate
- Se non viene specificata la dimensione dei blocchi, la dimensione dei blocchi diminuisce fino a 1.
- Se viene specificata la dimensione del blocco, diminuisce fino alla dimensione del blocco, con l'eccezione che l'ultimo pezzo può essere più piccolo rispetto alla dimensione del pezzo.
- Pezzi più piccoli verso la fine per evitare sbandati

| Thread | Chunk | Size of Chunk | Remaining Iterations |
|--------|-------------|---------------|----------------------|
| 0 | 1 – 5000 | 5000 | 4999 |
| 1 | 5001 – 7500 | 2500 | 2499 |
| 1 | 7501 – 8750 | 1250 | 1249 |
| 1 | 8751 – 9375 | 625 | 624 |
| 0 | 9376 – 9687 | 312 | 312 |
| 1 | 9688 – 9843 | 156 | 156 |
| 0 | 9844 – 9921 | 78 | 78 |
| 1 | 9922 – 9960 | 39 | 39 |
| 1 | 9961 – 9980 | 20 | 19 |
| 1 | 9981 – 9990 | 10 | 9 |
| 1 | 9991 – 9995 | 5 | 4 |
| 0 | 9996 – 9997 | 2 | 2 |
| 1 | 9998 – 9998 | 1 | 1 |
| 0 | 9999 – 9999 | 1 | 0 |

Assignment of trapezoidal rule iterations 1-9999 using a guided schedule with two threads.

| The Runtime Schedule Type

Il sistema utilizza la variabile d'ambiente `OMP_SCHEDULE` per determinare in fase di esecuzione come pianificare il ciclo.

La variabile d'ambiente `OMP_SCHEDULE` può assumerne qualsiasi dei valori che possono essere utilizzati per un'operazione statica, dinamica o programma guidato.

Esempio: `export OMP_SCHEDULE=" static,1 "`

Un altro modo per specificare il tipo di pianificazione è impostarlo con la funzione `omp_set_schedule(omp_sched_t kind, int Chunk_size);`

| Come selezionare una opzione di schedule?

- **Static**: se le iterazioni sono *omogenee*
- **Dynamic/Guided**: Se il costo di esecuzione *varia*
 - Se in dubbio settare:
 - `#pragma omp parallel for schedule (runtime)`
- **Non vi è alcuna garanzia** che selezionerà di più esecuzione dell'opzione di pianificazione.
- Misurare/Provare diverse opzioni (la scelta migliore potrebbe essere diverso a seconda dell'input nel file programma)

| Mutual Exclusion

| Sezioni critiche nominate

OpenMP offre la possibilità di aggiungere un nome a una direttiva direttiva critica:

```
#pragma omp critical (name)
```

- In questo modo, due blocchi protetti con direttive critiche con nomi diversi possono essere eseguiti simultaneamente (cioè, è come agire su due diversi

blocchi)

- Tuttavia, queste direttive devono essere impostate in fase di compilazione.
- Cosa succede se vogliamo avere più blocchi/sezioni critiche, ma non sappiamo quanti ma non sappiamo quanti sono in fase di compilazione? tempo di compilazione? (ad esempio, un elenco collegato con un blocco per ogni nodo)

| Locks in OpenMP

```
omp_lock_t writelock;
omp_init_lock(&writelock);

#pragma omp parallel for
for ( i = 0; i < x; i++ )
{
    // some stuff
    omp_set_lock(&writelock);
    // one thread at a time stuff
    omp_unset_lock(&writelock);
    // some stuff
}

omp_destroy_lock(&writelock);
```

| critical, atomic, o locks?

1. In generale, la direttiva atomica è potenzialmente il metodo più veloce per ottenere la mutua esclusione.
2. Tuttavia, le specifiche di OpenMP consentono alla direttiva atomica di applicare la mutua esclusione a tutte le direttive atomiche del programma. cioè, le seguenti potrebbero essere eseguite in modo mutuamente esclusivo (dipende dall'implementazione).

```
#pragma omp atomic x++; #pragma omp atomic y++;`
```

3. L'uso dei lock dovrebbe probabilmente essere riservato a situazioni in cui la mutua esclusione è necessaria per una struttura di dati piuttosto che per un blocco di codice.

| Some Caveats

1. Non si devono mischiare i diversi tipi di mutua esclusione per una singola sezione critica.
2. Non c'è garanzia di equità nei costrutti di mutua esclusione.

```
#pragma omp atomic x+=f(y); #pragma omp atomic x=g(x);`
```

3. Può essere pericoloso “annidare” i costrutti di mutua esclusione.

| Sezioni critiche annidate

```

int main() {

    # pragma omp critical
    y = f(x);
    ...
}

double f(double x) {

    # pragma omp critical
    z = g(x); /* z is shared */
    ...
    return z;
}

```

Soluzione

Le sezioni critiche annidate andranno in stallo.

In questo esempio, è possibile risolvere il problema utilizzando sezioni critiche denominate.

```

int main() {

    # pragma omp critical(one)
    y = f(x);
    ...
}

double f(double x) {

    # pragma omp critical (two)
    z = g(x); /* z is shared */
    ...
    return z;
}

```

| Costrutti di sincronizzazione

| Direttive master/singole

master, **single**:

Entrambi forzano l'esecuzione del seguente blocco strutturato da parte di un singolo thread.

C'è una differenza significativa: single implica una barriera all'uscita dal blocco.

Ci sono altre differenze (ad esempio, con master, il blocco viene garantito che il blocco

venga eseguito dal thread master).

```
int examined = 0;
int prevReported = 0;
#pragma omp for shared( examined, prevReported )
for( int i = 0 ; i < N ; i++ )
{
    // some processing

    // update the counter
#pragma omp atomic
    examined++;

    // use the master to output an update every 1000 newly +
    // finished iterations
#pragma omp master
    {
        int temp = examined;
        if( temp - prevReported >= 1000)
        {
            prevReported = temp;
            printf("Examined %.2lf%%\n", temp * 1.0 / N );
        }
    }
}
```

| Direttive barriera

barriera

blocca finché tutti i thread della squadra non raggiungono quel punto.

```
int main( )
{
    int a[5], i;
    #pragma omp parallel
    {
        // Perform some computation.
        #pragma omp for
        for (i = 0; i < 5; i++)
            a[i] = i*i;

        // Print intermediate results.
        #pragma omp master
        for (i = 0; i < 5; i++)
            printf("a[%d] = %d\n", i, a[i]);

        // Wait.
        #pragma omp barrier

        // Continue with the computation.
        #pragma omp for
        for (i = 0; i < 5; i++)
            a[i] += i;
    }
}
```

| Le direttive di sezione/sezioni

Come possiamo inviare diversi task in parallelo?

```
#pragma omp parallel
switch (omp_get_thread_num())
{
    case 0: {
        //concurrent block 0
    }
    break;
    case 1: {
        //concurrent block 1
    }
    break;
}
```

Le singole voci di lavoro sono contenute in blocchi decorati da direttive di sezione

```
#pragma omp parallel sections
{
    #pragma omp section
    {
        // concurrent block 0
    }
    ...
    #pragma omp section
    {
        // concurrent block M-1
    }
}
```

La direttiva `omp parallel sections` combina le direttive `omp parallel` e `omp sections`.

Alla fine di un costrutto di sezione c'è una barriera implicita, a meno che non sia specificata una clausola `nowait`.

| Synchronization Constructs

ordinato

usato all'interno di un parallelo `for`, per garantire che un blocco sarà eseguito come se fosse in ordine sequenziale.

```
double data[ N ];
#pragma omp parallel shared( data, N )
{
    #pragma omp for ordered schedule( static, 1 )
    for( int i = 0; i < N; i++)
    {
        // process the data

        // print the results in order
    }
    #pragma omp ordered
    cout << data[i];
}
```

ordered clause is required

| False sharing

Condivisione fittizia

- condivisione di linee di cache senza condividere effettivamente i dati.
Come risolvere il problema:
- Imbottire i dati (Pad the data)
- Modificare la mappatura dei dati ai thread/cores (Data mapping change)
- Utilizzare variabili private/locali (Using private variables)

| Padding the data

- Original

```
double x[N];
#pragma omp parallel for schedule(static, 1)
    for( int i = 0; i < N; i++ )
        x[ i ] = someFunc( x [ i ] );
```

- Padded:

```
double x[N][8];
#pragma omp parallel for schedule(static, 1)
    for( int i = 0; i < N; i++ )
        x[ i ][ 0 ] = someFunc( x [ i ][ 0 ] );
```

- Can kill cache effectiveness.
- Wastes memory.

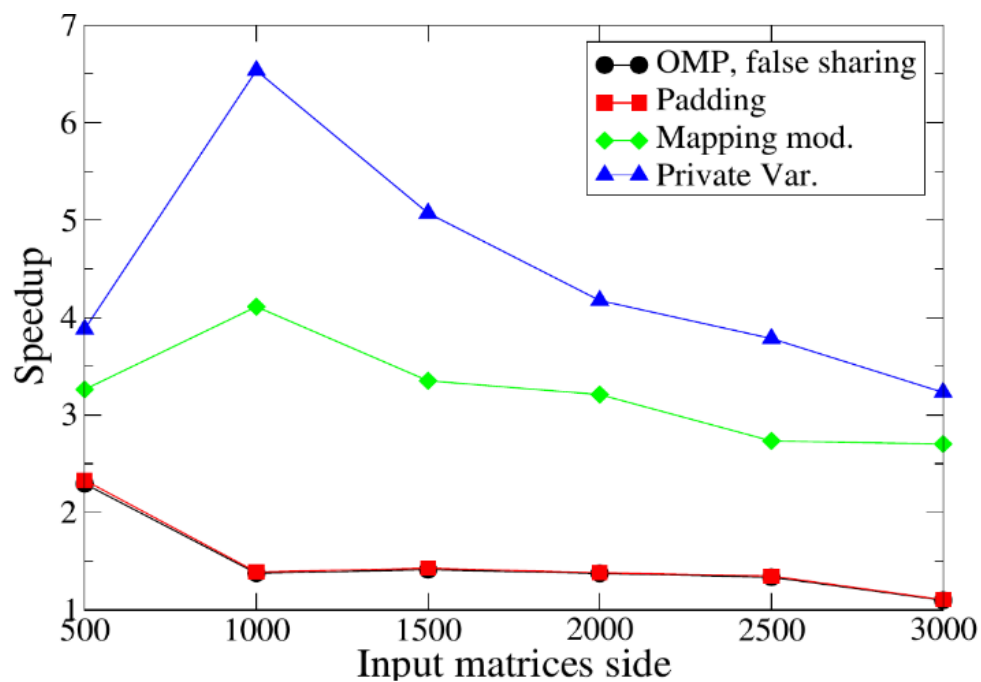
| Data mapping change

```
double x[N];
#pragma omp parallel for schedule(static, 8)
    for( int i = 0; i < N; i++ )
        x[ i ] = someFunc( x [ i ] );
```

| Using private variables

```
// assuming that N is a multiple of 8
double x[N];
#pragma omp parallel for schedule(static, 1)
    for( int i = 0; i < N; i += 8 )
    {
        double temp[ 8 ];
        for( int j = 0; j < 8; j++ )
            temp[ j ] = someFunc( x [ i + j ] );
        memcpy( x + i, temp, 8 * sizeof( double ) );
    }
```

| Impatto del false sharing nella moltiplicazione tra matrici



| OpenMP + MPI

MPI definisce **4 livelli di sicurezza dei thread**:

- **MPI_THREAD_SINGLE**: esiste un solo thread nel programma
- **MPI_THREAD_FUNNELED**: solo il thread master può effettuare chiamate MPI. chiamate MPI. Master è quello che chiama MPI_Init_thread()
- **MPI_THREAD_SERIALIZED**: Multithread, ma solo un thread può effettuare chiamate MPI alla volta
- **MPI_THREAD_MULTIPLE**: Multithread e ogni thread può effettuare chiamate MPI in qualsiasi momento.

Più **sicuro** (più semplice) utilizzare **MPI_THREAD_FUNNELED**

- Si adatta bene alla maggior parte dei modelli OpenMP
- Loop costosi parallelizzati con OpenMP

- Comunicazione e chiamate MPI tra i loop

OpenMP/Pthreads + MPI

```
$ ./a.out 4
```

\$ Time: 0.40 seconds

```
$ mpirun -n 1 ./a.out 4
```

\$ Time: 1.17 seconds

Why?

Open MPI maps each process on a core. Thus, all the threads created by the process will run on the same core (i.e., 4 threads will run on the same core).

How to fix it?

```
$ mpirun --bind-to-none -n 1 ./a.out 4
```

\$ Time: 0.40 seconds

How to check how Open MPI is binding processes?

```
$ mpirun --report-bindings -n 1 ./a.out 4 1024 1024 1024
```

```
MCW rank 0 bound to socket 0[core 0[hwt 0-1]]:
```

[illegible]