

## T3. Paso de Mensajes. Diseño Avanzado de Algoritmos Paralelos

J. M. Alonso, P. Alonso, F. Alvarruiz, I. Blanquer,  
J. Ibáñez, E. Ramos, J. E. Román

Departament de Sistemes Informàtics i Computació  
Universitat Politècnica de València

Curso 2024/25



1

### Contenido

- 1 Modelo de Paso de Mensajes
  - Modelo
  - Detalles
- 2 Esquemas Algorítmicos
  - Paralelismo de Datos
  - Paralelismo de Tareas
- 3 Evaluación de Prestaciones (II)
  - Tiempo Paralelo
  - Parámetros Relativos
- 4 Diseño de Algoritmos: Asignación de Tareas
  - El Problema de la Asignación
  - Estrategias de Agrupamiento y Replicación
- 5 Esquemas de Asignación
  - Esquemas de Asignación Estática

2

## Apartado 1

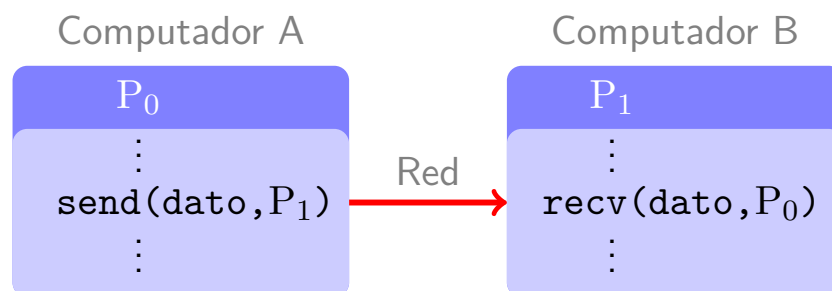
# Modelo de Paso de Mensajes

- Modelo
- Detalles

3

## Modelo de Paso de Mensajes

- Las tareas manejan su espacio de memoria privado
- Se intercambian datos a través de mensajes
- La comunicación suele requerir operaciones coordinadas (p.e. envío y recepción)
- Programación laboriosa / control total de la paralelización



MPI: Message Passing Interface

4

## Creación de Procesos

El programa paralelo se compone de diferentes procesos

- Suelen corresponderse con procesos del S.O.
- Normalmente un proceso por procesador
- Cada uno tiene un identificador o índice (entero)

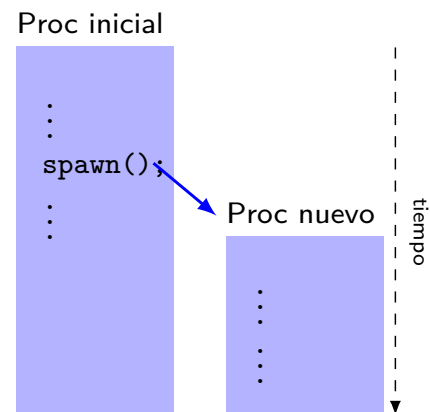
La creación de procesos puede ser:

**Estática:** al inicio del programa

- En línea de comandos (`mpiexec`)
- Existen durante toda la ejecución
- Es lo más habitual

**Dinámica:** durante la ejecución

- Primitiva `spawn()`



5

## Comunicadores

Los procesos se organizan en **grupos**

- Para operaciones colectivas, como el envío 1 a todos
- Se definen mediante índices o con operaciones de conjuntos (unión, intersección, etc.)

Concepto más general: **Comunicador** = grupo + contexto

- La comunicación en un comunicador no puede interferir con la de otro
- Útil para aislar la comunicación dentro de una librería
- Se definen a partir de grupos u otros comunicadores
- Comunicadores predefinidos:
  - Mundo (*world*): formado por todos los procesos creados por `mpiexec`
  - Propio (*self*): formado por un solo proceso

6

## Operaciones Básicas de Envío/Recepción

La operación más común es la comunicación punto a punto

- Un proc. envía un mensaje (send) y otro lo recibe (recv)
- Cada send ha de tener un recv emparejado
- El mensaje es el contenido de una o más variables

```
/* Proceso 0 */  
x = 10;  
send(x,1);  
x = 0;
```

```
/* Proceso 1 */  
recv(y,0);
```

La operación send es segura desde el punto de vista semántico si se garantiza que el proceso 1 recibe el valor que tenía x antes del envío (10)

Existen diferentes modalidades de envío y recepción

7

## Ejemplo: Suma de Vectores

$$x = v + w, v \in \mathbb{R}^n, w \in \mathbb{R}^n, x \in \mathbb{R}^n$$

- Suponemos  $p = n$  procesos
- Inicialmente v, w están en  $P_0$ , y el resultado x debe almacenarse en  $P_0$

```
SUB suma(v,w,x,n)  
distribuir(v,w,vl,wl,n)  
sumapar(v,w,vl,wl,x,xl,n)  
combinar(x,xl,n)
```

```
SUB distribuir(v,w,vl,wl,n)  
EN CADA P(i), i=0 HASTA n-1  
  SI i == 0  
    PARA j=1 HASTA n-1  
      send(v[j],j)  
      send(w[j],j)  
    FPARA  
  SI NO  
    recv(vl,0)  
    recv(wl,0)  
FSI
```

```
SUB sumapar(v,w,vl,wl,x,xl,n)  
EN CADA P(i), i=0 HASTA n-1  
  SI i == 0  
    x[0] = v[0] + w[0];  
  SI NO  
    xl = vl + wl  
FSI
```

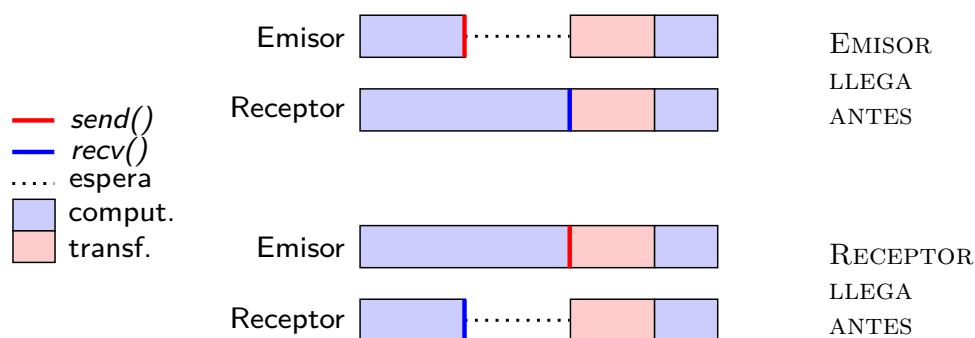
```
SUB combinar(x,xl,n)  
EN CADA P(i), i=0 HASTA n-1  
  SI i == 0  
    PARA j=1 HASTA n-1  
      recv(x[j],j)  
    FPARA  
  SI NO  
    send(xl,0)  
FSI
```

8

## Envío con Sincronización

En el modo síncrono, la operación `send` no termina hasta que el otro proceso ha efectuado el `recv` correspondiente

- Además de la transferencia de datos, los procesos se sincronizan
- Requiere un protocolo para que emisor y receptor sepan que puede comenzar la transmisión (es transparente al programador)



9

## Modalidades de Envío/Recepción

### Envío con buffer/envío síncrono

- Un *buffer* almacena una copia temporal del mensaje
- El `send` con buffer finaliza cuando el mensaje se ha copiado de memoria del programa a un buffer del sistema
- El `send` síncrono no finaliza hasta que se inicia el `recv` correspondiente en el otro proceso

### Operaciones bloqueantes/no bloqueantes

- Al finalizar la llamada a `send` bloqueante es seguro modificar la variable que se envía
- Al finalizar la llamada a `recv` bloqueante se garantiza que la variable contiene el mensaje
- Las no bloqueantes simplemente inician la operación

10

## Finalización de la Operación

En las operaciones no bloqueantes hay que poder determinar la finalización

- En el `recv` para poder leer el mensaje
- En el `send` para poder sobrescribir la variable

El `send` y `recv` no bloqueantes nos dan un número de operación *req*

Primitivas:

- `wait(req)`: el proceso se bloquea hasta que ha terminado la operación *req*
- `test(req)` indica si ha finalizado o no
- `waitany` y `waitall` cuando hay varias operaciones pendientes

Se puede usar para **solapar comunicación y cálculo**

11

## Selección de Mensajes

La operación `recv` requiere un identificador de proceso *id*

- No concluye hasta que llega un mensaje de *id*
- Se ignoran los mensajes procedentes de otros procesos

Para más flexibilidad, se permite usar un “comodín” para recibir de cualquier proceso

Además, se usa una **etiqueta** (*tag*) para distinguir entre mensajes

- También permite comodín para indicar cualquier etiqueta

Ejemplo: `recv(z, any_src, any_tag, status)` aceptará el primer mensaje que entre

- La primitiva `recv` tiene un argumento `status` donde aparece el emisor y la etiqueta
- Los mensajes no seleccionados no se pierden, quedan en una “cola de mensajes”

12

## Problema: Interbloqueo

Un mal uso de send y recv puede producir interbloqueo

Caso de comunicación síncrona:

```
/* Proceso 0 */  
send(x,1);  
recv(y,1);
```

```
/* Proceso 1 */  
send(y,0);  
recv(x,0);
```

- Ambos quedan bloqueados en el envío

Caso de envío con buffer:

- El ejemplo anterior no causaría interbloqueo
- Puede haber otras situaciones con interbloqueo

```
/* Proceso 0 */  
recv(y,1);  
send(x,1);
```

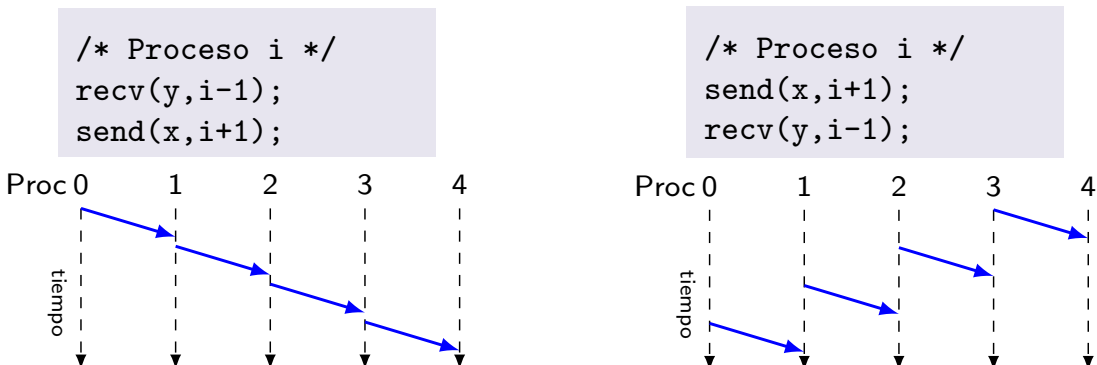
```
/* Proceso 1 */  
recv(x,0);  
send(y,0);
```

Posible solución: intercambiar el orden de uno de ellos

13

## Problema: Serialización

Cada proceso tiene que enviar un dato a su vecino derecho



Posibles soluciones:

- Protocolo pares-impares: los procesos pares hacen una variante, los impares la otra
- send o recv no bloqueante
- Operaciones combinadas: sendrecv

14

## Comunicación Colectiva

Las operaciones colectivas involucran a **todos** los procesos de un comunicador (en muchos casos, uno de ellos tiene un papel destacado – proceso **raíz**)

- Sincronización (*barrier*): todos los procesos esperan a que lleguen los demás
- Movimiento de datos: uno o varios envían a uno o varios
- Reducciones: además de comunicar se realiza un cálculo sobre los datos

Estas operaciones pueden realizarse con comunicación punto a punto, pero es recomendable usar la primitiva correspondiente

- Existen varios algoritmos para cada caso (lineal, árbol)
- La solución óptima suele depender de la arquitectura (topología de la red)

15

## Comunicación Colectiva: Tipos

- Difusión uno a todos
  - Todos reciben lo que tiene el proceso raíz
- Reducción todos a uno
  - Operación dual a la difusión
  - Los datos se combinan mediante un operador asociativo
- Reparto (*scatter*)
  - El raíz envía un mensaje individualizado a cada uno
- Recogida o concatenación (*gather*)
  - Operación dual al reparto
  - Similar a la reducción pero sin operar
- Difusión todos a todos
  - $p$  difusiones simultáneas, con proceso raíz distinto
  - Al final, todos almacenan todos los datos
- Reducción todos a todos
  - Operación dual a la difusión todos a todos

16



## Apartado 2

# Esquemas Algorítmicos

- Paralelismo de Datos
- Paralelismo de Tareas

17

## Paralelismo de Datos / Particionado de Datos

En algoritmos con muchos datos que se tratan de forma similar (típicamente algoritmos matriciales)

- En memoria compartida, se paralelizan los bucles (cada hilo opera sobre una parte de los datos)
- En paso de mensajes, se realiza un particionado de datos explícito

En paso de mensajes puede ser desaconsejable paralelizar

- El volumen de computación debe ser al menos un orden de magnitud mayor que el de comunicaciones
  - ✗ Vector-vector: coste  $\mathcal{O}(n)$  frente a  $\mathcal{O}(n)$  comunicación
  - ✗ Matriz-vector: coste  $\mathcal{O}(n^2)$  frente a  $\mathcal{O}(n^2)$  comunicación
  - ✓ Matriz-matriz: coste  $\mathcal{O}(n^3)$  frente a  $\mathcal{O}(n^2)$  comunicación
- A menudo los datos están ya distribuidos

18

## Caso 1: Producto Matriz-Vector

Solución en paso de mensajes ( $p = n$  procesadores)

- Suponemos que inicialmente  $v$ ,  $A$  están en  $P_0$
- El resultado  $x$  debe almacenarse en  $P_0$

```
SUB matvec(A,v,x,n,m)
distribuir(A,A1,v,n,m)
mvlocal(A1,v,x1,n,m)
combinar(x1,x,n)
```

```
SUB distribuir(A,A1,v,n,m)
EN CADA P(i), i=0 HASTA n-1
  SI i == 0
    PARA j=1 HASTA n-1
      enviar(A[j,:],j)
      enviar(v[:],j)
    FPARA
    A1 = A[0,:]
  SI NO
    recibir(A1,0)
    recibir(v[:],0)
FSI
```

```
SUB mvlocal(A1,v,x1,n,m)
EN CADA P(i), i=0 HASTA n-1
  x1 = 0
  PARA j=0 HASTA m-1
    x1 = x1 + A1[j] * v[j]
  FPARA
```

```
SUB combinar(x1,x,n)
EN CADA P(i), i=0 HASTA n-1
  SI i == 0
    x[0] = x1
    PARA j=1 HASTA n-1
      recibir(x[j],j)
    FPARA
  SI NO
    enviar(x1,0)
FSI
```

19

## Paralelismo de Tareas

En casos en que se generan más tareas que procesos, o la resolución de una tarea genera nuevas tareas

- La asignación estática no es viable o tiene problemas de carga desequilibrada
- Asignación dinámica: se van asignando a medida que los procesos quedan ociosos

---

Suele implementarse mediante un **esquema asimétrico**: maestro-trabajadores

- El maestro lleva cuenta de las tareas hechas/por hacer
- Los trabajadores reciben las tareas y notifican al maestro cuando las han terminado

En algunos casos es posible una solución **simétrica**: trabajadores replicados

20

## Maestro-Trabajadores

*Ejemplo:* Fractales con paso de mensajes (np procesos)

### Maestro

```
count=0; row=0;
for (k=1; k<np; k++) {
    send(row, k, data_tag);
    count++; row++;
}
do {
    recv({r,color}, slave, res_tag);
    count--;
    if (row<max_row) {
        send(row, slave, data_tag);
        count++; row++;
    }
    else
        send(row, slave, end_tag);
    display(r,color);
} while (count>0);
```

### Trabajadores

```
recv(y, master, src_tag);

while(src_tag == data_tag) {
    /*
     * compute row colors
     */
    send( {y,color}, master,
        res_tag);
    recv(y, master, src_tag);
}
```

count representa el número de procesos con tarea asignada

Se procesan max\_row líneas de la imagen (independientes)

21

## Apartado 3

## Evaluación de Prestaciones (II)

- Tiempo Paralelo
- Parámetros Relativos

22

## Tiempo de Ejecución Paralelo

Tiempo que tarda un algoritmo paralelo en  $p$  procesadores

- Desde que empieza el primero hasta que acaba el último

Se descompone en tiempo **aritmético** y de **comunicaciones**

$$t(n, p) = t_a(n, p) + t_c(n, p)$$

$t_a$  corresponde a todos los tiempos de cálculo

- Todos los procesadores calculan concurrentemente
- Es como mínimo igual al máximo tiempo aritmético

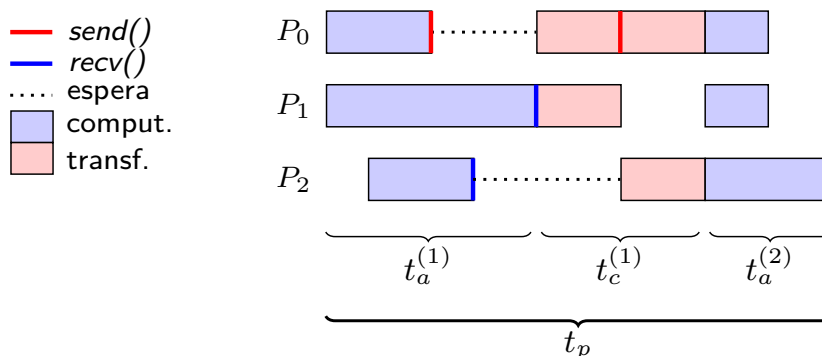
$t_c$  corresponde a tiempos asociados a transferencia de datos

- En memoria distribuida  $t_c$ =tiempo de envío de mensajes
- En memoria compartida  $t_c$ =tiempo de sincronización

23

## Tiempo de Ejecución Paralelo: Componentes

Ej.: paso de mensajes con tres procesos,  $P_0$  envía a  $P_1$  y  $P_2$



En la práctica:

- No hay separación clara entre fases de cálculo y comunicación ( $P_1$  no tiene que esperar)
- A veces se puede solapar comunicación y cálculo (con operaciones no bloqueantes, por ejemplo  $P_2$ )

$$t_p = t_a + t_c - t_{\text{overlap}} \quad t_{\text{overlap}}: \text{ tiempo de solapamiento}$$

24

## Modelado del Tiempo de Comunicación

Suponiendo paso de mensajes,  $P_0$  y  $P_1$  en nodos distintos con conexión directa

Tiempo necesario para enviar un mensaje de  $n$  bytes:  $t_s + t_w n$

- Tiempo de **establecimiento** de la comunicación,  $t_s$
- **Ancho de banda**,  $w$  (máximo número de bytes por seg.)
- Tiempo de envío de 1 byte,  $t_w = 1/w$

En la práctica es más complicado:

- Red conmutada, de latencia no uniforme, colisiones, ...

Recomendaciones:

- Agrupar varios mensajes en uno solo ( $n$  grande,  $t_s$  único)
- Evitar muchas comunicaciones simultáneas

En memoria compartida, las consideraciones son distintas

25

## Ejemplo: Producto Matriz-Vector (1)

$$x = A \cdot v, A \in \mathbb{R}^{n \times n}, v \in \mathbb{R}^n, x \in \mathbb{R}^n$$

Tiempo secuencial:

$$t(n) = 2n^2 \text{ flops}$$

Paralelización con  $p = n$  procesadores

Tiempo paralelo en memoria compartida:

$$t(n, p) = 2n \text{ flops}$$

Tiempo paralelo en paso de mensajes:

- distribuir:  $2 \cdot (n - 1) \cdot (t_s + t_w \cdot n)$
- mvlocal:  $2n \text{ flops}$
- combinar:  $(n - 1) \cdot (t_s + t_w \cdot 1)$

$$t(n, p) = 3 \cdot (n - 1) \cdot t_s + (n - 1) \cdot (2n + 1)t_w + 2n \text{ flops}$$

$$t(n, p) \approx 3nt_s + 2n^2t_w + 2n \text{ flops}$$

26

## Ejemplo: Producto Matriz-Vector (2)

Versión para  $p < n$  proc. (distribución por bloques de filas)

```
SUB matvec(a,v,x,n,p)
distribuir(a,aloc,v,n,p)
mvlocal(aloc,v,x,n,p)
combinar(x,n,p)

SUB distribuir(a,aloc,v,n,p)
EN CADA P(i), i=0 HASTA p-1
  nb = n/p
  SI i == 0
    aloc = a[0:nb-1,:]
    PARA j=1 HASTA p-1
      send(a[j*nb:(j+1)*nb-1,:],j)
      send(v[:],j)
    FPARA
  SI NO
    recv(aloc,0)
    recv(v,0)
  FSI
```

```
SUB mvlocal(aloc,v,x,n,p)
EN CADA P(pr), pr=0 HASTA p-1
  nb = n/p
  PARA i=0 HASTA nb-1
    x[i] = 0
    PARA j=0 HASTA n-1
      x[i] += aloc[i,j] * v[j]
    FPARA
  FPARA

SUB combinar(x,n,p)
EN CADA P(i), i=0 HASTA p-1
  nb = n/p
  SI i == 0
    PARA j=1 HASTA p-1
      recv(x[j*nb:(j+1)*nb-1],j)
    FPARA
  SI NO
    send(x[0:nb-1],0)
  FSI
```

27

## Ejemplo: Producto Matriz-Vector (3)

Paralelización con  $p < n$  procesadores

Tiempo paralelo en paso de mensajes:

- distribuir:  
 $(p-1) \cdot \left(t_s + t_w \cdot \frac{n^2}{p}\right) + (p-1) \cdot (t_s + t_w \cdot n) \approx 2pt_s + n^2t_w + pnt_w$
- mvlocal:  $2\frac{n^2}{p}$  flops
- combinar:  $(p-1) \cdot (t_s + t_w \cdot n/p) \approx pt_s + nt_w$

$$t(n,p) \approx 3pt_s + (n^2 + pn)t_w + 2\frac{n^2}{p} \text{ flops}$$

28

## Parámetros Relativos

Los parámetros relativos sirven para comparar un algoritmo paralelo con otro

- Speedup:  $S(n, p)$
- Eficiencia:  $E(n, p)$

Normalmente se aplican en el análisis experimental, aunque el speedup y la eficiencia se pueden obtener en el análisis teórico

29

## Speedup y Eficiencia

El *speedup* indica la ganancia de velocidad que consigue el algoritmo paralelo con respecto a un algoritmo secuencial

$$S(n, p) = \frac{t(n)}{t(n, p)}$$

Hay que indicar a qué se refiere  $t(n)$

- Puede ser el mejor algoritmo secuencial conocido
- Puede ser el algoritmo paralelo ejecutado en 1 procesador

---

La *eficiencia* mide el grado de aprovechamiento que un algoritmo paralelo hace de un computador paralelo

$$E(n, p) = \frac{S(n, p)}{p}$$

Suele expresarse en tanto por cien (o tanto por 1)

30

## Speedup: Casos Posibles

$$S(n, p) < 1$$

“Speed-down”

El algoritmo paralelo es más lento que el algoritmo secuencial

$$1 < S(n, p) < p$$

Caso sublineal

El algoritmo paralelo es más rápido que el secuencial, pero no aprovecha toda la capacidad de los proc.

$$S(n, p) = p$$

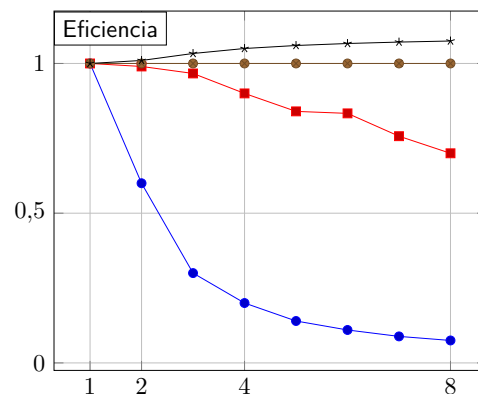
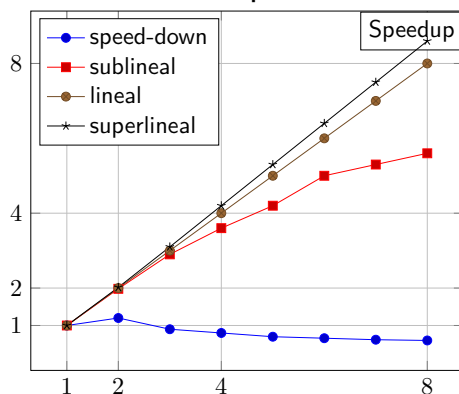
Caso lineal

El algoritmo paralelo es lo más rápido posible, aprovechamiento de los procesadores al 100 %

$$S(n, p) > p$$

Caso superlineal

Situación anómala, el algoritmo paralelo tiene menor coste que el secuencial



31

## Ejemplo: Producto Matriz-Vector

Tiempo secuencial:  $t(n) = 2n^2$  flops

Paralelización por **filas** ( $p = n$  procesadores)

En memoria compartida:

$$t(n, p) = 2n$$

$$S(n, p) = n$$

$$E(n, p) = 1$$

En paso de mensajes:

$$t(n, p) = 2n^2 t_w + 3n t_s + 2n$$

$$S(n, p) \rightarrow 1/t_w$$

$$E(n, p) \rightarrow 0$$

Paralelización por **bloques de filas** ( $p < n$  procesadores)

En paso de mensajes:

$$t(n, p) = 3p t_s + (n^2 + pn) t_w + 2 \frac{n^2}{p}$$

$$S(n, p) \rightarrow \frac{2p}{p t_w + 2}$$

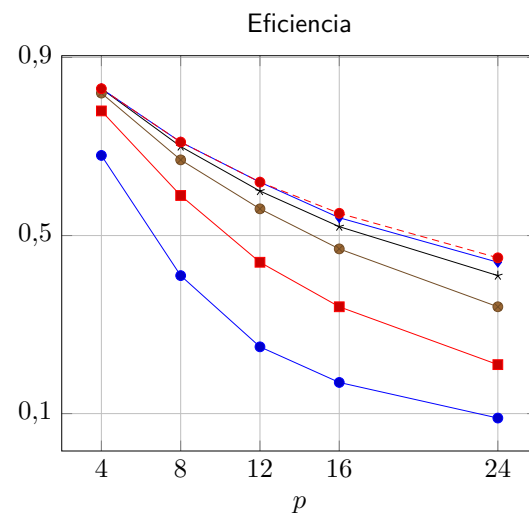
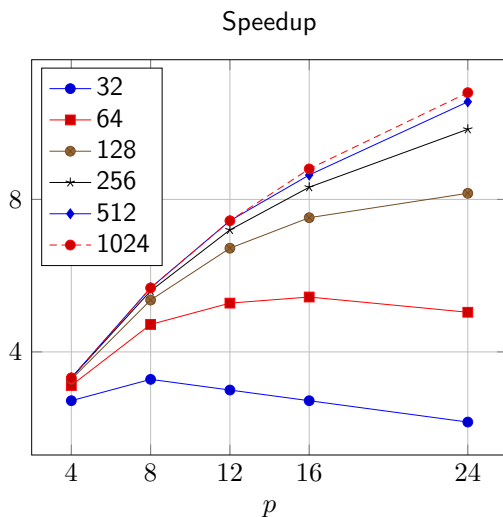
$$E(n, p) \rightarrow \frac{2}{p t_w + 2}$$

32



## Variación de Prestaciones

- Normalmente la eficiencia disminuye a medida que se incrementa el número de procesadores
- El efecto es menos acusado para tamaños de problema más grandes



33

## Ley de Amdahl

Muchas veces una parte del problema no se puede paralelizar

→ La Ley de Amdahl mide el speedup máximo alcanzable

Dado un algoritmo secuencial, descomponemos  $t(n) = t_s + t_p$

- $t_s$  es el tiempo de la parte intrínsecamente secuencial
- $t_p$  es el tiempo de la parte perfectamente paralelizable (se puede resolver con  $p$  procesadores)

El tiempo mínimo paralelo alcanzable será  $t(n, p) = t_s + \frac{t_p}{p}$

Speedup máximo:

$$\lim_{p \rightarrow \infty} S(n, p) = \lim_{p \rightarrow \infty} \frac{t(n)}{t(n, p)} = \lim_{p \rightarrow \infty} \frac{t_s + t_p}{t_s + \frac{t_p}{p}} = 1 + \frac{t_p}{t_s}$$

34

## Apartado 4

# Diseño de Algoritmos: Asignación de Tareas

- El Problema de la Asignación
- Estrategias de Agrupamiento y Replicación

35

## Asignación de Tareas

- La fase de descomposición ha dado lugar a un conjunto de tareas
- Tenemos un algoritmo paralelo abstracto *independiente* de la plataforma hardware e *ineficiente*
- Es necesario *adaptar* la descomposición obtenida a una arquitectura particular

---

La **asignación de tareas** o **planificación de tareas** consiste en determinar

- en qué unidades de procesamiento y
- en qué orden

se ejecutará cada tarea

36

# Procesos y Procesadores

- **Proceso:** Unidad lógica de cómputo capaz de ejecutar tareas computacionales
- **Procesador:** Unidad hardware que realiza cálculos

Un **algoritmo paralelo** se compone de procesos que ejecutan tareas

- La asignación establece correspondencia entre tareas y procesos en la fase de diseño
- La correspondencia entre procesos y procesadores se hace al final y probablemente en ejecución

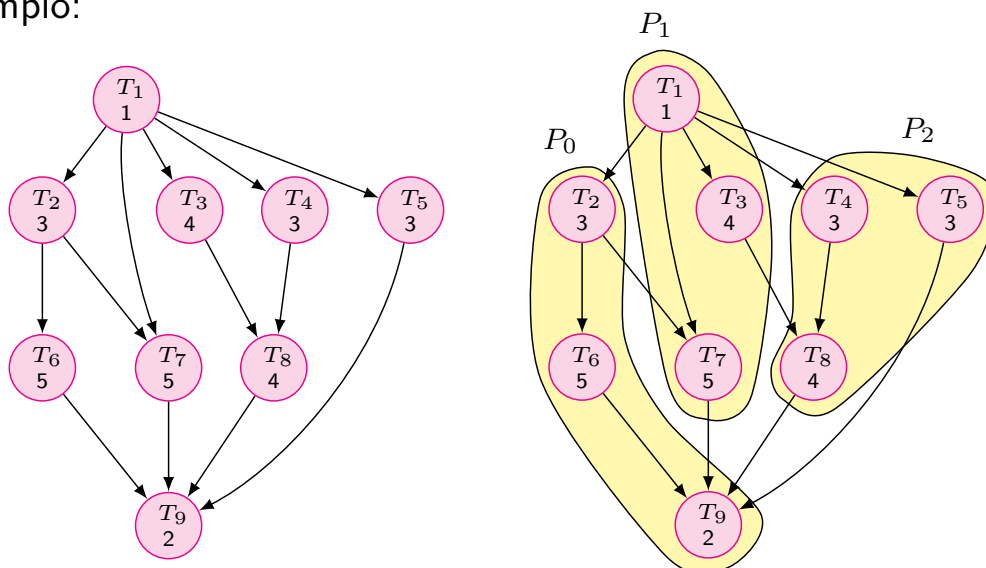
37

## El Problema de la Asignación. Ejemplo (1)

*Asignación:* Establecer correspondencia tarea–proceso y seleccionar el orden de ejecución

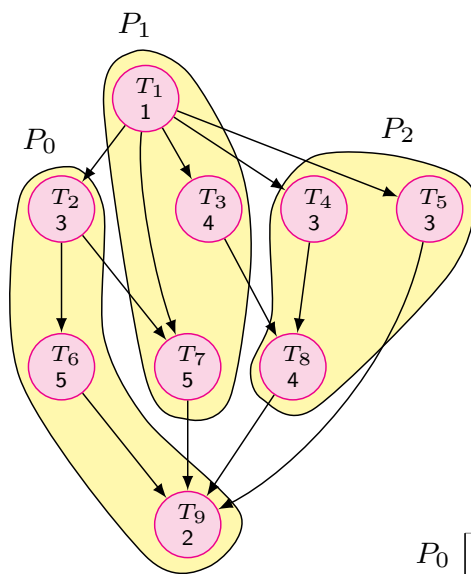
Suele incluir también el agrupamiento previo de algunas tareas

Ejemplo:



38

## El Problema de la Asignación. Ejemplo (2)



### Orden de ejecución de las tareas según la asignación realizada

Figure 1 shows a 3D space with dimensions  $P_0$ ,  $P_1$ , and  $P_2$ . The space is divided into 13 columns, numbered 1 to 13. The tasks are represented by pink shaded regions:

- $T_1$  is a single cell at  $(P_1, 1)$ .
- $T_2$  is a region spanning columns 2 and 3 at  $P_0$ .
- $T_3$  is a region spanning columns 2, 3, and 4 at  $P_1$ .
- $T_4$  is a region spanning columns 2, 3, and 4 at  $P_2$ .
- $T_5$  is a region spanning columns 4, 5, and 6 at  $P_2$ .
- $T_6$  is a region spanning columns 4, 5, 6, 7, and 8 at  $P_0$ .
- $T_7$  is a region spanning columns 4, 5, 6, 7, 8, 9, and 10 at  $P_1$ .
- $T_8$  is a region spanning columns 6, 7, 8, 9, and 10 at  $P_2$ .
- $T_9$  is a region spanning columns 12 and 13 at  $P_0$ .

## Objetivos de la Asignación

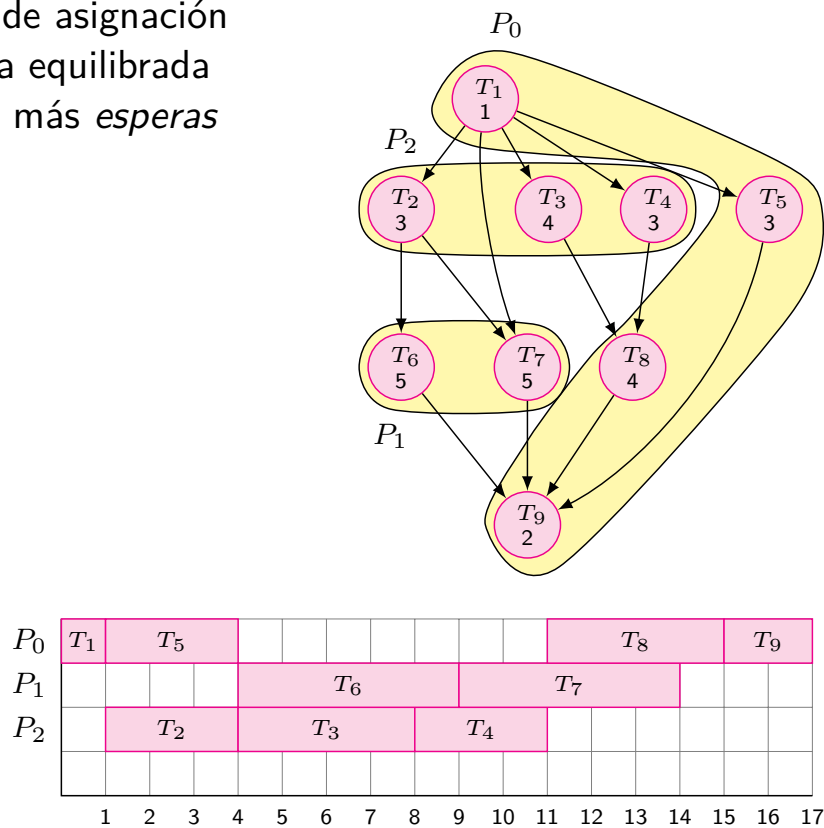
**Objetivo:** Minimizar el tiempo de ejecución

Composición del tiempo de ejecución de un algoritmo paralelo y estrategias de minimización:

- **Tiempo de computación:** Maximizar concurrencia asignando tareas independientes a procesos distintos
- **Tiempo de comunicación:** Asignar tareas que se comuniquen mucho al mismo proceso
- **Tiempo de ocio:** Minimizar las dos causas de ociosidad:
  - Desequilibrios de carga: se busca equilibrar los cálculos y las comunicaciones entre procesos (diagrama anterior)
  - Espera: se busca minimizar la espera de tareas que no están preparadas

## Objetivos de la Asignación. Ejemplo

Ejemplo de asignación  
con carga equilibrada  
pero con más esperas



41

## Estrategias Generales de Asignación (1)

**Asignación estática o planificación determinista:** Las decisiones de asignación se toman antes de la ejecución. Pasos:

- 1 Se estima el número de tareas, su tiempo de ejecución y los costes de comunicación
- 2 Se agrupan tareas en otras mayores para reducir coste de comunicación
- 3 Se asocian tareas a procesos

El problema de asignación estática óptima es *NP-completo* para el caso general<sup>1</sup>

**Ventajas** de la asignación estática:

- No añade ninguna sobrecarga en tiempo de ejecución
- Diseño e implementación son más sencillos

<sup>1</sup>No se conoce ningún algoritmo con tiempo polinomial que solucione el problema

42

## Estrategias Generales de Asignación (2)

**Asignación dinámica:** El reparto del trabajo computacional se realiza en tiempo de ejecución

Este tipo de asignación se emplea cuando:

- Las tareas se generan dinámicamente
- El tamaño de las tareas no se conoce a priori

En general, las técnicas dinámicas son más complejas. La principal desventaja es la sobrecarga inducida debida a

- La transferencia de información de carga y de trabajo computacional entre los procesos
- La toma de decisiones para mover carga entre procesos (se realiza en tiempo de ejecución)

**Ventaja:** No es necesario conocer el comportamiento a priori, son flexibles y apropiadas para arquitecturas heterogéneas

43

## Agrupamiento (1)

El **agrupamiento** se utiliza para reducir el número de tareas con objeto de:

- Limitar costes de creación y destrucción de tareas
- Minimizar los retardos debidos a la interacción entre tareas (acceso a datos locales frente a remotos)

Estrategias de agrupamiento:

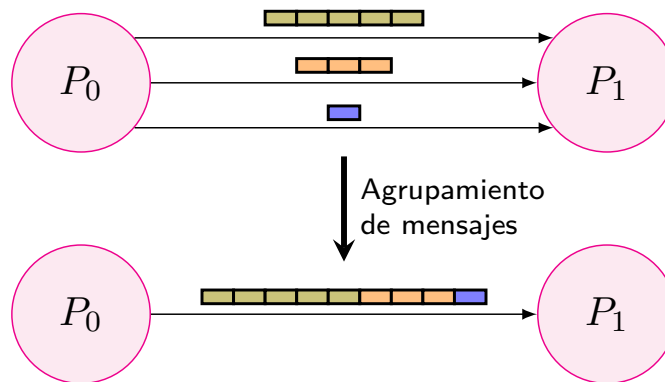
- *Minimización del volumen de datos transferidos.* Distribución de tareas basada en bloques de datos (algoritmos matriciales), agrupamiento de tareas no concurrentes (grafos de tareas estáticos), almacenamiento temporal de resultados intermedios (ej., producto escalar de dos vectores)
- *Reducción de la frecuencia de interacciones.* Minimizar número de transferencias y aumentar el volumen de datos a transferir en cada una

44

## Agrupamiento (2)

### Reducción de la frecuencia de interacciones

- En *paso de mensajes* significa reducir el número de mensajes (latencia) y aumentar el tamaño de éstos



- En *memoria compartida* significa reducir el número de fallos de caché

45

## Replicación

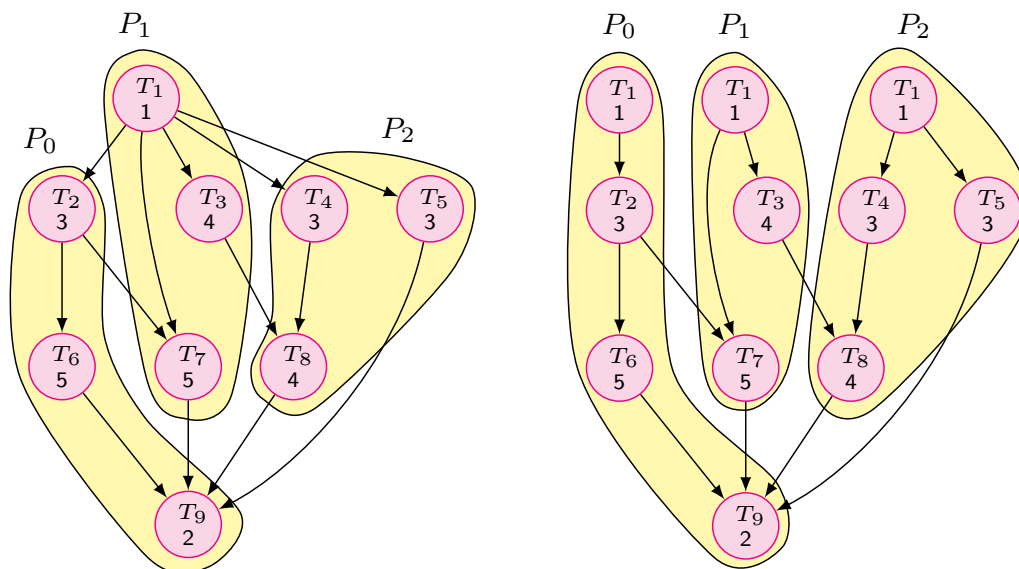
La replicación implica que parte de los cálculos o datos del problema no se reparten sino que son realizados o manejados por todos

- **Replicación de datos:** consiste en copiar datos de acceso común en los distintos procesos con objeto de reducir las comunicaciones
  - En *memoria compartida* es implícito ya que solo afecta a la memoria caché
  - En *memoria distribuida* puede conllevar una mejora considerable del rendimiento y simplificación del diseño
- **Replicación de cómputo y comunicación:** consiste en repetir un cálculo en cada uno de los procesos en caso de que este cálculo sea menor que el coste de transferencia y cálculo, tanto secuencial como paralelo

46

## Replicación. Ejemplo

Ejemplo de **replicación de cómputo y comunicaciones**. Sea el siguiente grafo, suponiendo que las comunicaciones tienen un coste. Replicamos la tarea T1



47

## Apartado 5

### Esquemas de Asignación

- Esquemas de Asignación Estática

48



# Esquemas de Asignación Estática

## Esquemas estáticos para descomposición de dominio

- Se centran en estructuras de datos de gran tamaño
- La asignación de tareas a procesos consiste en repartir los datos entre los procesos
- Principalmente dos tipos:
  - Distribución de matrices por bloques
  - División estática de grafos

## Esquemas sobre grafos de dependencias estáticos

- Se suelen obtener mediante descomposición funcional del flujo de datos o descomposición recursiva

49

# Distribuciones de Matrices por Bloques

En computación matricial suele suceder que el cálculo de un elemento depende de elementos contiguos (**localidad espacial**)

- La asignación hace corresponder porciones contiguas (bloques) del dominio de datos (matriz)

Distribuciones por bloques más usuales:

- 1 Distribución unidimensional por bloques de un vector
- 2 Distribución unidimensional por bloques de **filas** de una matriz
- 3 Distribución unidimensional por bloques de **columnas** de una matriz
- 4 Distribución **bidimensional** por bloques de una matriz

También veremos las variantes **cíclicas**

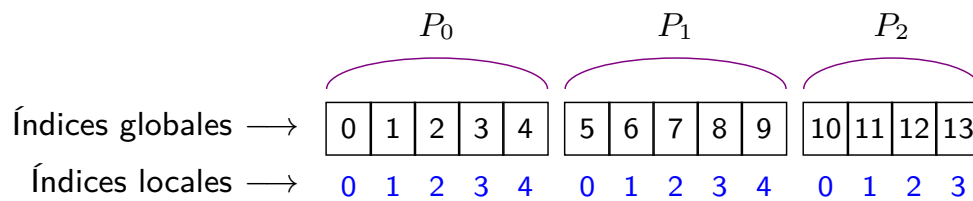
50

## Distribución Unidimensional por Bloques

El índice **global**  $i$  se asigna al proceso  $\lfloor i/m_b \rfloor$  donde  $m_b = \lceil n/p \rceil$  es el tamaño de bloque

El índice **local** es  $i \bmod m_b$  (resto de la división entera)

Ejemplo: para un vector de 14 elementos entre 3 procesos



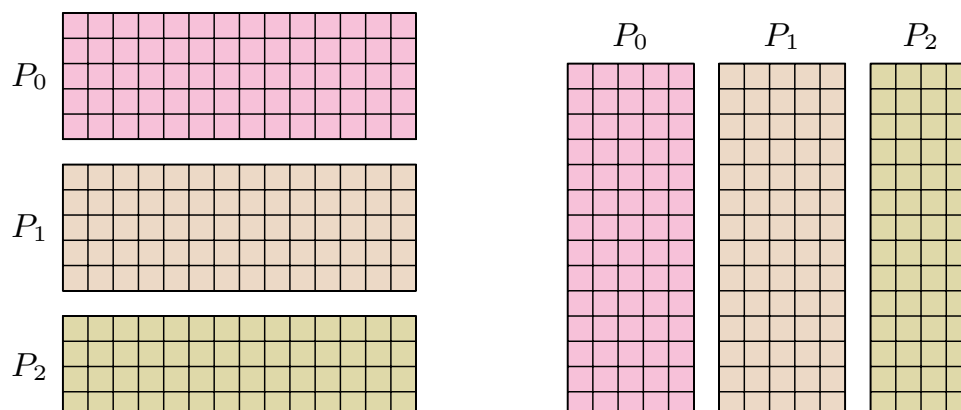
$$m_b = \lceil 14/3 \rceil = 5$$

Cada proceso tiene  $m_b$  elementos (excepto el último)

51

## Distribución Unidimensional por Bloques. Ejemplo

Ejemplo para una matriz bidimensional de  $14 \times 14$  entradas entre 3 procesos por **bloques de filas** y **bloques de columnas**

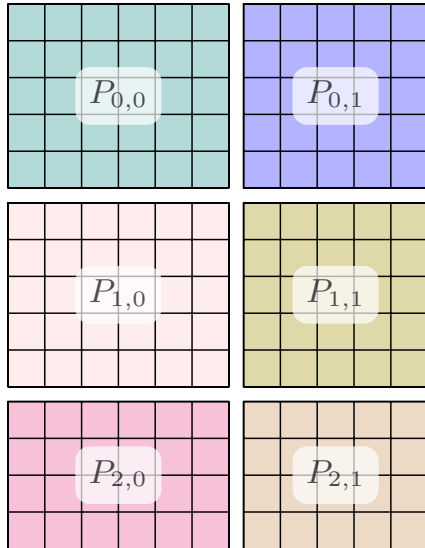


Cada proceso posee  $m_b = \lceil n/p \rceil$  filas (o columnas)

52

## Distribución Bidimensional por Bloques

Ejemplo de **distribución bidimensional por bloques** para una matriz de  $m \times n = 14 \times 11$  entre 6 procesos organizados en una malla lógica de  $3 \times 2$



Cada proceso posee un bloque de  $m_b \times n_b = \lceil m/p_m \rceil \times \lceil n/p_n \rceil$ , donde  $p_m$  y  $p_n$  son la primera y segunda dimensión de la malla de procesos, respectivamente (3 y 2 en el ejemplo)

53

## Ejemplo: Diferencias Finitas (1)

Cálculo iterativo sobre una matriz  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$

- Al inicio tiene un valor dado  $A^{(0)}$
- En la iteración  $k$ -ésima ( $k = 0, 1, \dots$ ) se obtiene un nuevo valor  $A^{(k+1)} = (a_{i,j}^{(k+1)})$ ,  $i, j = 0, \dots, n-1$ , donde

$$a_{i,j}^{(k+1)} = a_{i,j}^{(k)} - \Delta t \left( \frac{a_{i+1,j}^{(k)} - a_{i-1,j}^{(k)}}{0,1} + \frac{a_{i,j+1}^{(k)} - a_{i,j-1}^{(k)}}{0,02} \right)$$

y determinadas condiciones de contorno

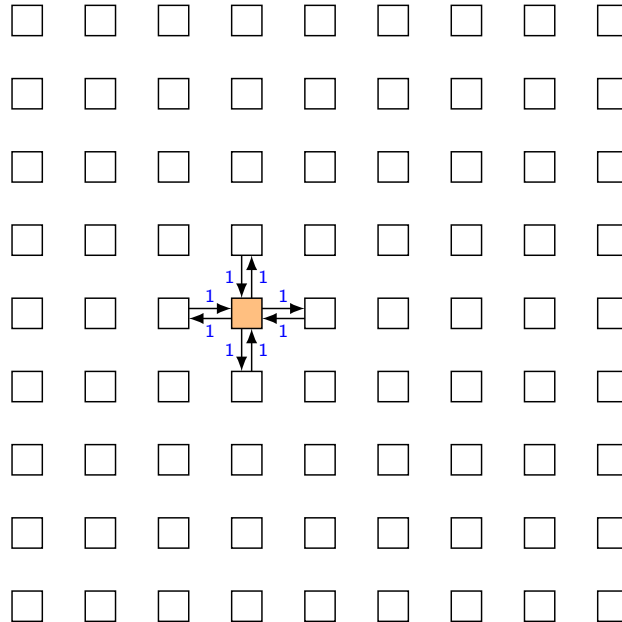
Vemos a continuación el esquema de comunicaciones del algoritmo para diferentes distribuciones (para  $n = 9$ )

54

## Ejemplo: Diferencias Finitas (2)

Sin agrupamiento

- 4 envíos por tarea (1 elemento cada uno)
- 288 envíos totales, 288 elementos transferidos

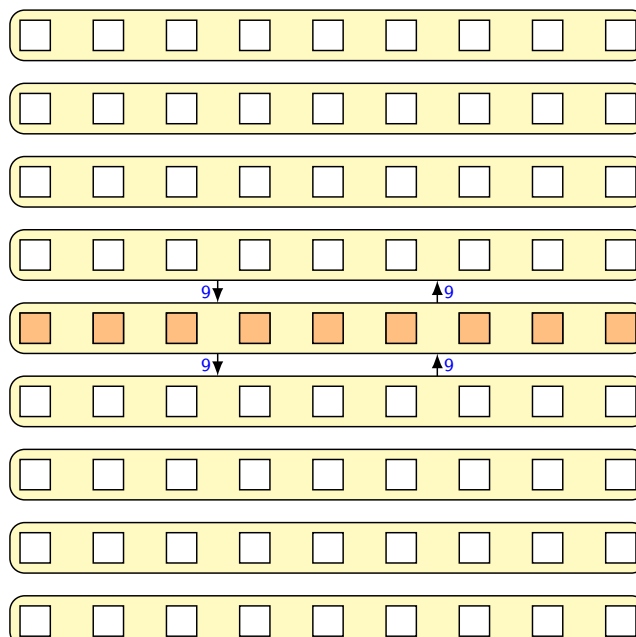


55

## Ejemplo: Diferencias Finitas (3)

Agrupamiento unidimensional

- 2 envíos por tarea (9 elementos cada uno)
- 16 envíos totales, 144 elementos transferidos

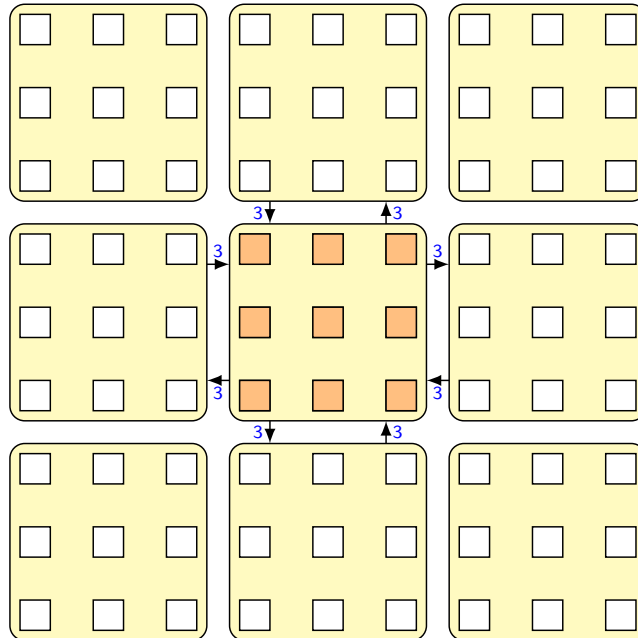


56

## Ejemplo: Diferencias Finitas (4)

Agrupamiento bidimensional:

- 4 envíos por tarea (3 elementos cada uno)
- 24 envíos totales, 72 elementos transferidos



57

## Efecto Volumen-Superficie

El agrupamiento mejora la localidad

- Reduce el volumen de comunicaciones
- Interesa el agrupamiento con más computación y menos comunicaciones

Efecto **volumen-superficie**

- La carga de computación aumenta proporcionalmente al número de elementos asignados a la tarea (volumen en matrices 3D)
- El coste de comunicaciones aumenta proporcionalmente al perímetro de la tarea (superficie en matrices 3D)

Este efecto aumenta con el número de dimensiones de la matriz

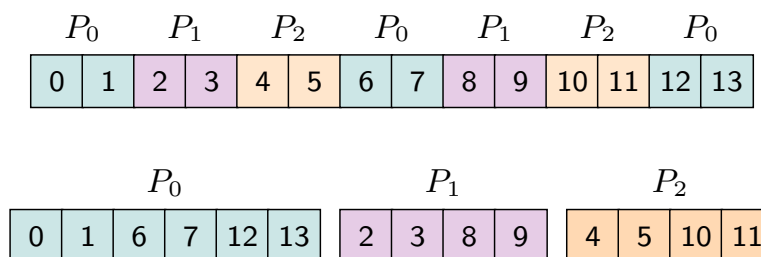
58

## Distribuciones Cíclicas

Objetivo: **equilibrar la carga** durante todo el tiempo de ejecución

- Mayor coste de comunicación al reducirse la localidad
- Se combina con los esquemas por bloques
- Debe existir un equilibrio entre reparto de carga y costes de comunicación: **tamaño adecuado de bloque**

Distribución cíclica unidimensional (tamaño de bloque 2):



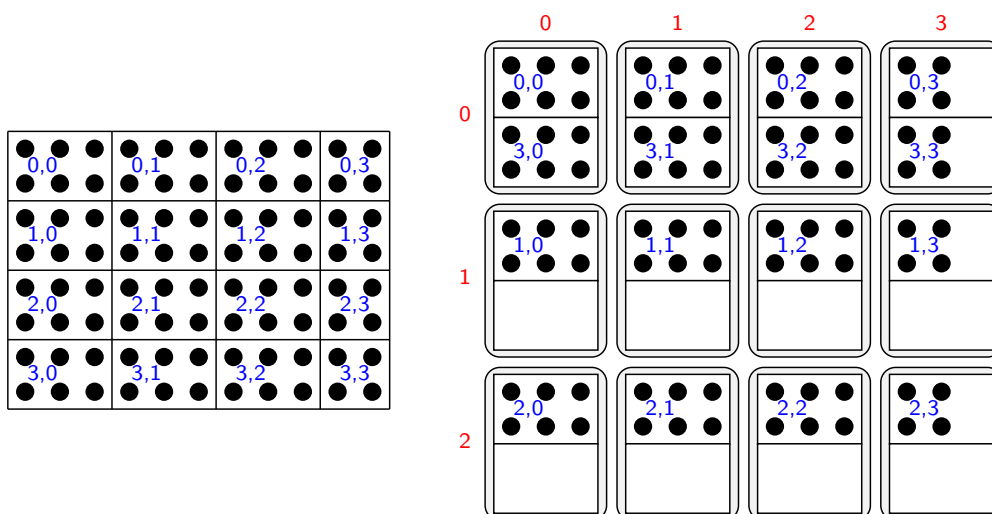
Se aplica igualmente a matrices (por filas o columnas)

59

## Distribución Cíclica Bidimensional

Ejemplo de distribución cíclica por bloques bidimensional:

Matriz de  $8 \times 11$  elementos en bloques de  $2 \times 3$  en una malla de  $3 \times 4$  procesos



60