

МОСКОВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ
ИМЕНИ М. В. ЛОМОНОСОВА
ФИЛИАЛ МОСКОВСКОГО ГОСУДАРСТВЕННОГО УНИВЕРСИТЕТА
ИМЕНИ М. В. ЛОМОНОСОВА В ГОРОДЕ САРОВЕ



Параллельные методы решения задач

Лабораторная работа:

«Многопоточная реализация операций с сеточными данными на
неструктурированной смешанной сетке, решение СЛАУ»

Выполнил студент
1-го курса магистратуры
Козлов Н.М.
Группа: ВМ-124
Дата подачи: 09.04.2025
Вариант: А2

2.1. Описание задачи

Цель данного задания: реализация решения СЛАУ, хранящегося в CSR формате с использованием технологии OpenMP.

Поэтому нужно реализовать:

- 1) реализация вспомогательных функций
- 2) решение СЛАУ в CSR формате методом сопряжённых градиентов.
- 2) параллелизация участков алгоритмов и вспомогательных функций с использованием OpenMP
- 3) вывод отчёта о времени работы вспомогательных функций и этапов программы

1.2 Описание программной реализации

Для решения задания были добавлены следующие функции:

```
//Скалярное произведение двух векторов
double dot(const double* a, const double* b, const int N)
//Линейная комбинация векторов
void axpy(const double* a, const double beta, const double* b, double*& res, const
int N)
//Умножение матрицы на вектор с применением OpenMP
void SpmV(const int* IA, const int* JA, const double*A, const double* v, double*&
res, const int N)
//Решение СЛАУ методом сопряжённых градиентов с применением OpenMP
void solve(const int* IA, const int* JA, const double* A, const double* b, const int N,
const double eps, const int maxit, const bool norms, double*& x, int& step, double& norm)
//Проверка корректности: вывод невязки, данные о времени работы всех этапов программы и
вспомогательных функций
void report(double norm, double timeG, double timeF, double timeS, double dott, double
axpyt, double SpmVt, int N, int nnz)
```

Для параллелизации вспомогательных функций использовались:

```
dot: #pragma omp parallel for reduction(+:sum) default(shared) schedule(static)
```

Обусловлено тем, что reduction быстрее всего справляется с предоставлением доступа к общей памяти в данном случае. Расписание статическое, поскольку всем процессам предоставляются одинаково простые задачи.

```
axpy: #pragma omp parallel for schedule(static) default(none) shared(N, a, res, beta,
b)
```

Поскольку функция применялась в различных ситуациях, все три вектора являются разными сущностями, раздача нитям также происходит статично из-за простоты операций.

```
SpMV: #pragma omp parallel for schedule(dynamic, 100)
```

Здесь уже динамическое расписание, поскольку столбцы в строках распределены неравномерным образом, соответственно выгоднее использовать динамичный способ, причём с указанием чанка. Кроме того, на том же принципе реализована параллелизация fill.

На этапе solve помимо распараллеленных вспомогательных функций ускоряется инициализация нулями и копирование массивов. Норма невязки

считается, как квадратный корень из скалярного произведения вектора \mathbf{r} с самим собой.

Для компиляции программы необходимо иметь компилятор `g++` (устанавливается следующей командой: `sudo apt install build-essential`).

Компиляция происходит с помощью следующей команды (при терминале, открытом в папке с файлом программы):

```
module load gcc/gcc-12.2
```

```
gcc main.cpp -o program -fopenmp
```

```
sbatch conf.sb
```

```
#!/bin/bash
#SBATCH --time = 59:00 // время работы программы
#SBATCH --nodes=1 // число узлов
#SBATCH --ntasks=1 // число процессов
#SBATCH --ntasks-per-node=1 // сколько процессов на 1 узел
#SBATCH --cpus-per-task=8 // число ядер на 1 процесс
#SBATCH --output=prog_%j.out // имя файла для stdout
#SBATCH --error=prog_%j.err // имя файла для stderr
export OMP_PROC_BIND="close"
export OMP_PLACES="cores"

export OMP_NUM_THREADS=4|
./pr 100 100 4 5
./pr 1000 100 4 5
./pr 1000 1000 4 5
./pr 10000 1000 4 5
./pr 10000 10000 4 5
```

Рисунок 1 – batch-файлик для запуска на кластере

3.1 Описание компьютерной платформы

Intel Xeon Gold 6140 2.3 GHz.

TPP=2,3 GHz * 18 cores * 32 IPS (16 via AVX512 * 2 via FMA3) = 1.3248 TFLOPS

BW=2,666 GHz * 8Б*6 * 2=256GB/c

3.2 Результат вычислительных экспериментов

Согласно заданию, были произведены замеры производительности работы вспомогательных функции и солвера при разном размере массивов. График зависимости продемонстрирован на рисунке 4. При вычислении было проведено усреднение: для вспомогательных функций по 100 запускам, для солвера – по 10.

Как видно из графика, с увеличением размера массива производительность функций выходит на плато.

Зависимость производительности последовательных функций при различных N

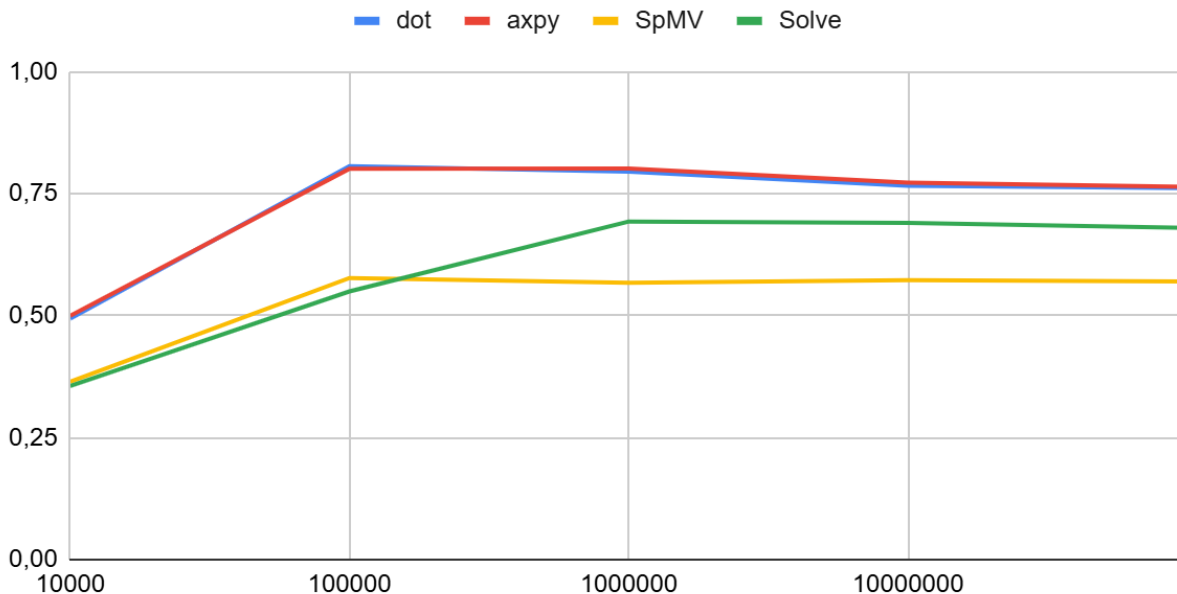


Рисунок 4 – График зависимости производительности функций при последовательном запуске в зависимости от параметра N

Формулы расчёта числа операций с двойной точностью:

dot: $2 \cdot N$ (умножение + сложение)

axpy: $2 \cdot N$ (умножение + сложение)

SpMV: $2.0 \cdot IA[N]$ (умножение + сложение)

(в случае, если диагональный SpMV: $2 \times N$ (умножение + предварительное деление))

Solve: $14.0 \times N + 2.0 \times \text{IA}[N]$ ($3 \times \text{dot} + 3 \times \text{axpy} + \text{spmv} - \text{a} + \text{spmv} - \text{m}$)

Теперь посмотрим на ускорение алгоритма с увеличением числа нитей. Это продемонстрировано рисунками 5-9.

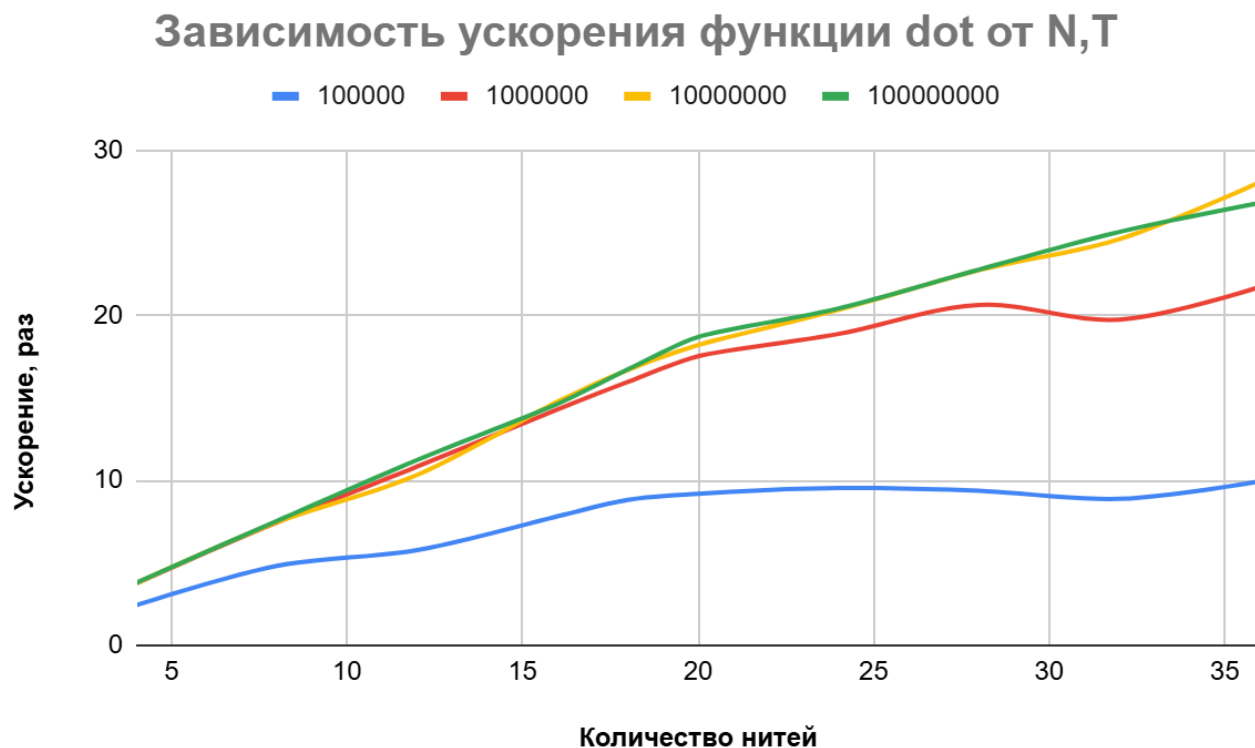


Рисунок 5 – График зависимости ускорения функции dot в зависимости от параметров N, T

Зависимость ускорения функции ахру от N,T

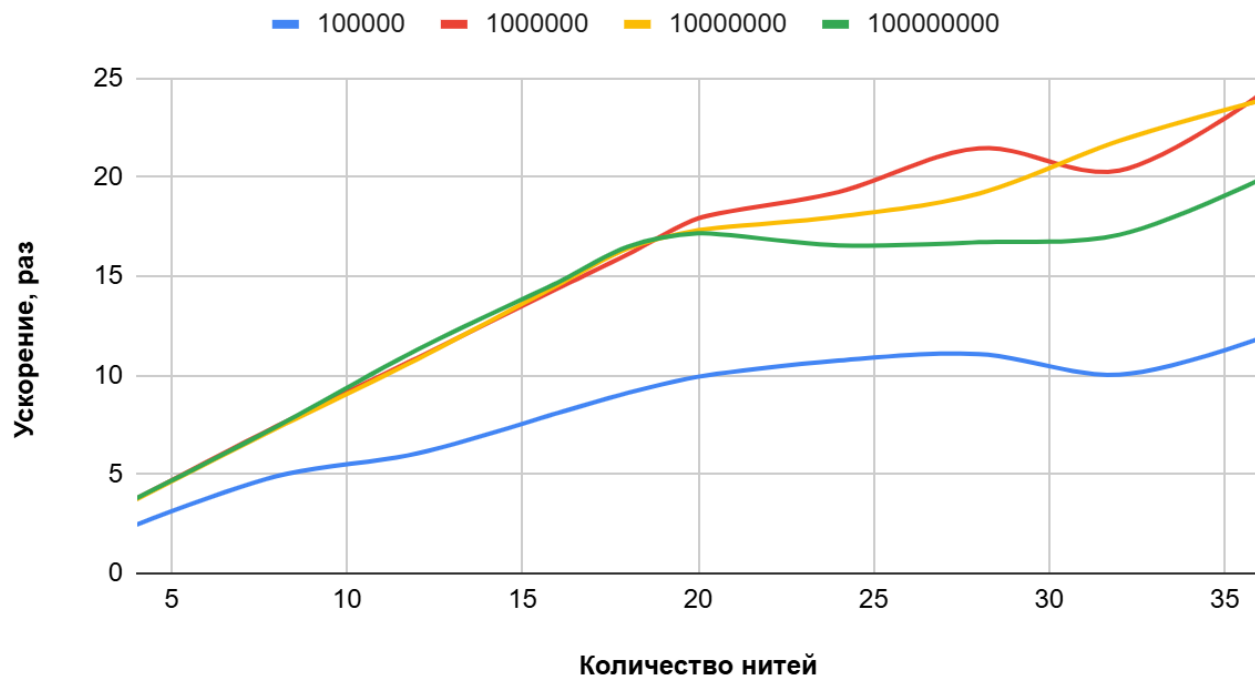


Рисунок 6 – График зависимости ускорения функции ахру в зависимости от параметров N, T

Зависимость ускорения функции SpMV от N,T

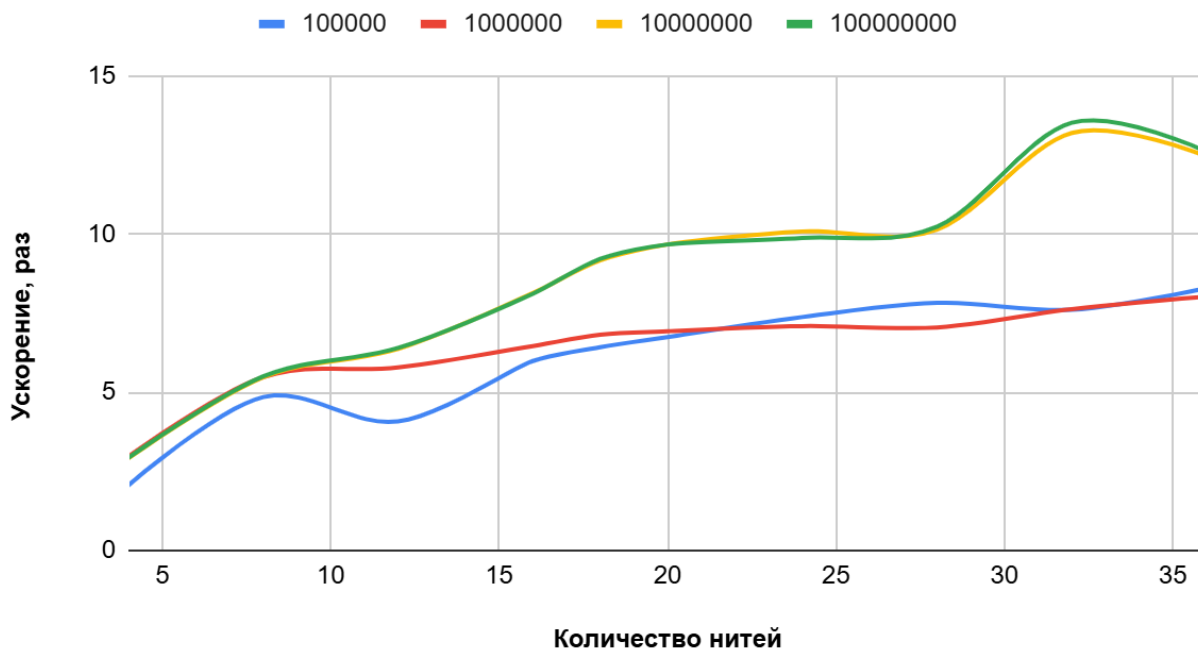


Рисунок 7 – График зависимости ускорения функции SpMV в зависимости от параметров N, T

Зависимость ускорения функции Solve от N,T

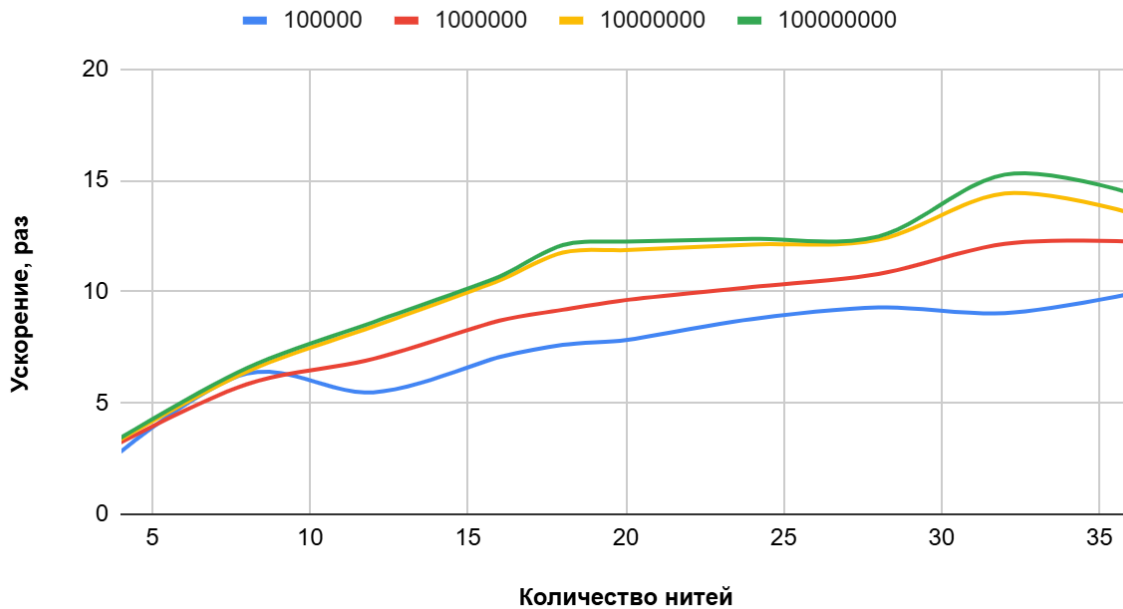


Рисунок 8 – График зависимости ускорения функции solve в зависимости от параметров N, T

Итак, начнём с хороших новостей – ускорение получено! Во всех случаях! Причём в общем случае ускорение растёт с увеличением числа процессов. Для 4, 8, 32 и 36 нитей была использована опция «close». В остальных же – «spread».

Но и это ещё не всё! На рисунке 9 показано ускорение функции fill от числа нитей и размера массива.

Зависимость ускорения функции fill от N,T

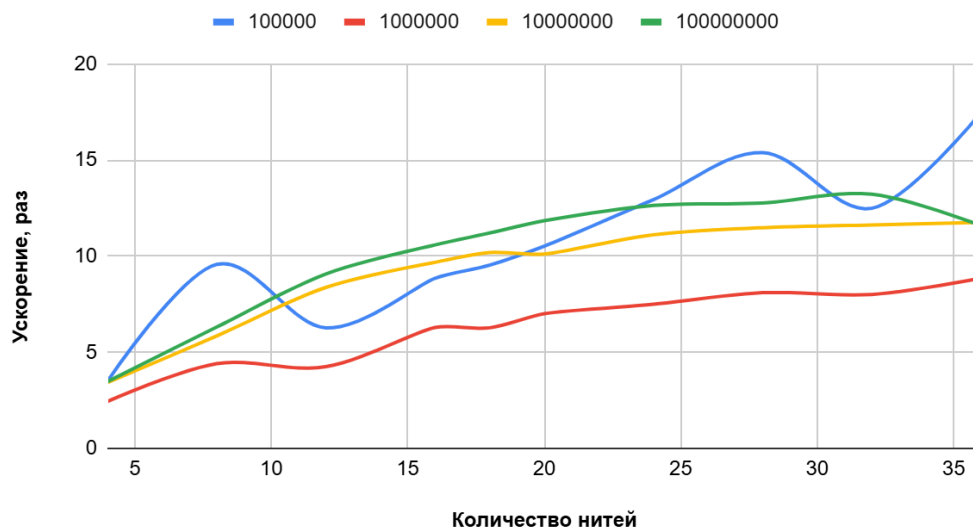


Рисунок 9 – График зависимости ускорения функции fill в зависимости от параметров N, T

На рисунках 10-13 продемонстрирована зависимость производительности функций от размера массивов и числа нитей.

Зависимость производительности функции dot от N,T

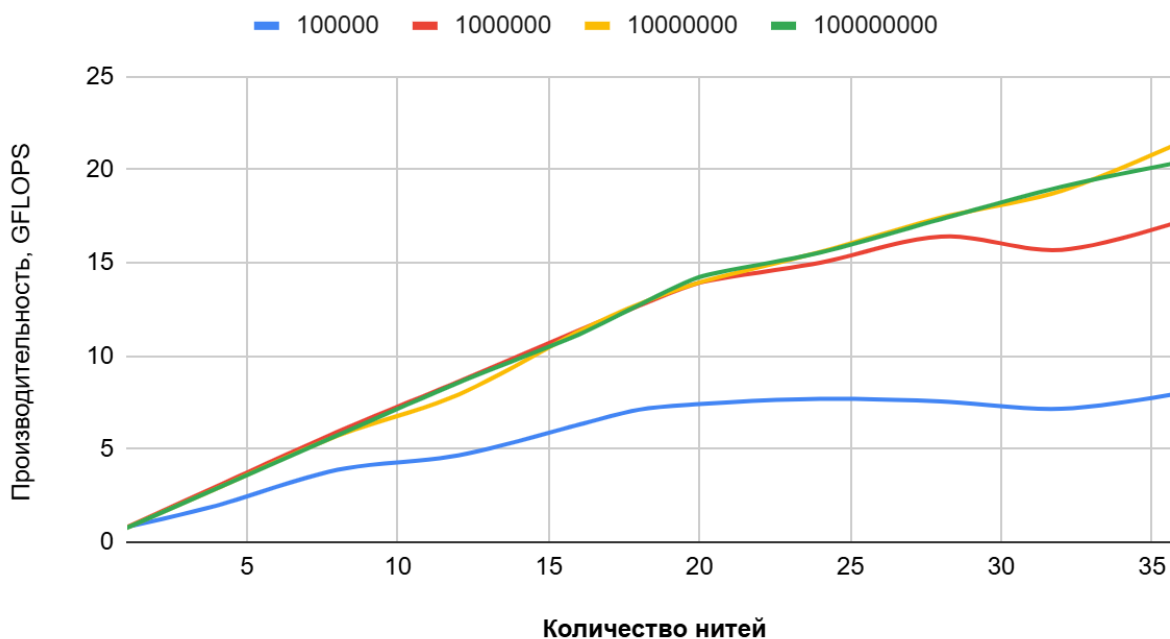


Рисунок 10 – График зависимости производительности функции dot в зависимости от параметров N, T

Зависимость производительности функции ахру от N,T

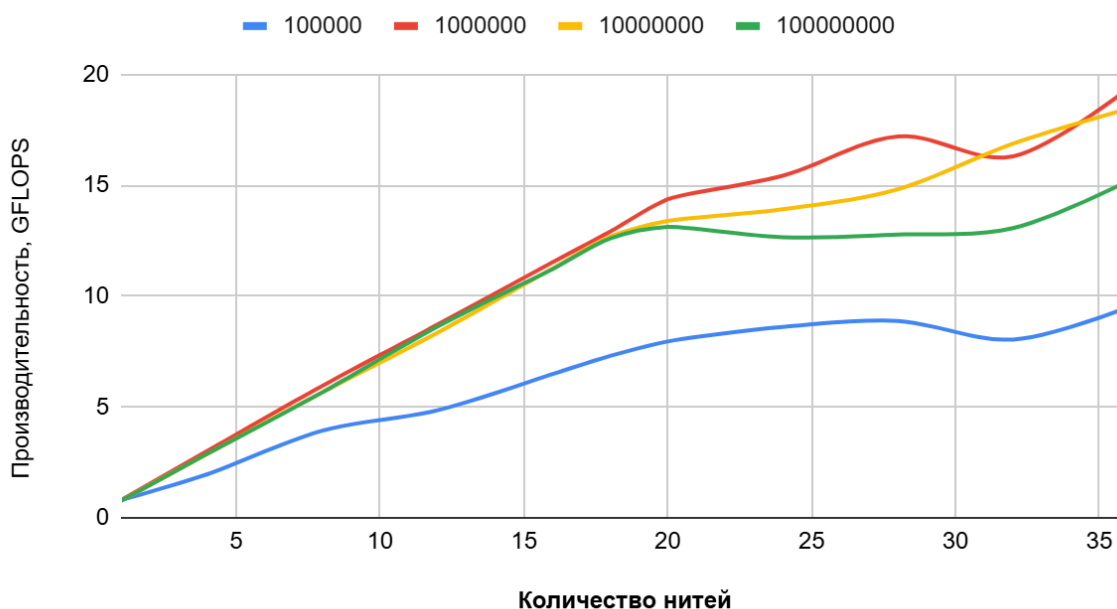


Рисунок 11 – График зависимости производительности функции ахру в зависимости от параметров N, T

Зависимость производительности функции SpMV от N, T

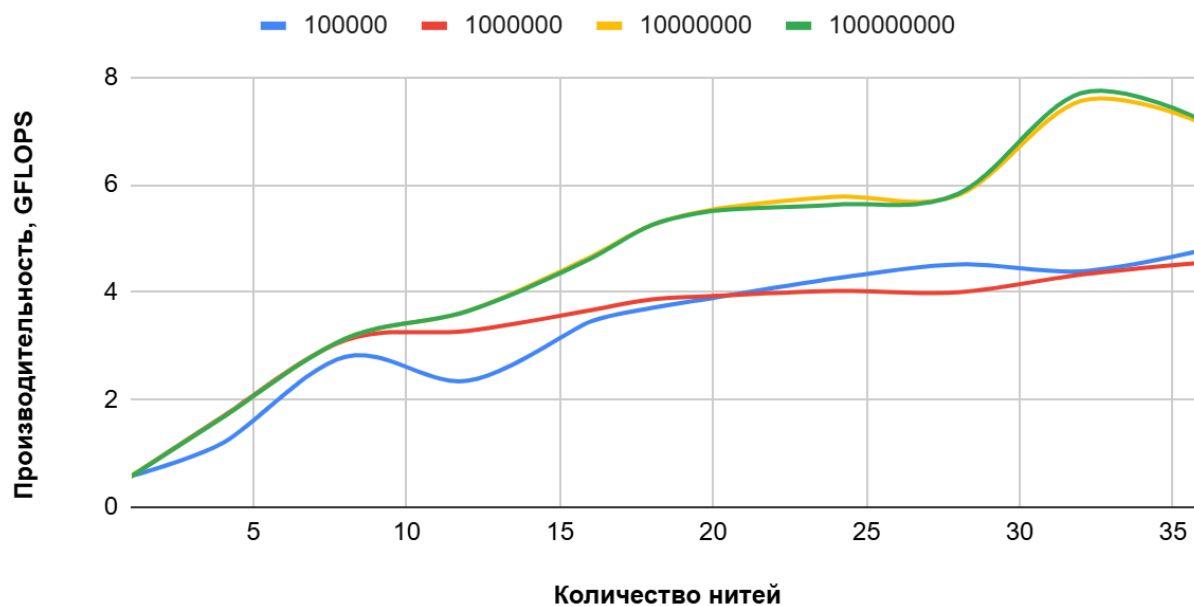


Рисунок 12 – График зависимости производительности функции SpMV в зависимости от параметров N, T

Зависимость производительности функции Solve от N, T

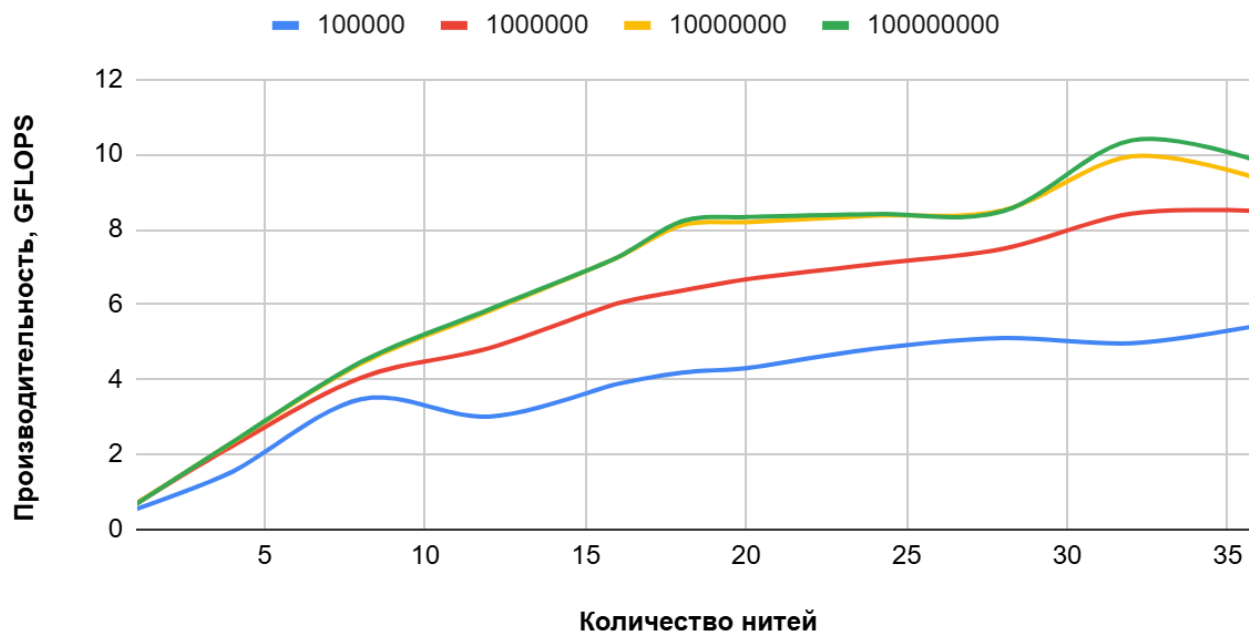


Рисунок 13 – График зависимости производительности функции Solve в зависимости от параметров N, T

Как видно на рисунках 10-13, производительность функций растёт с увеличением числа процессов, причём лучше всего себя показала функция dot.

Анализ результатов

Вспомним формулу расчёта TBP и характеристики системы:

TBP: $\min(TPP, BW \cdot AI)$

TPP=1324.8 GFLOPS

BW=256 GB/c

$$TBP_{dot}: AI = \frac{2 \times N \text{ операции}}{2 \times 8 \times N \text{ (чтение)}} = \frac{1}{8}.$$

$$TBP_{dot} = \min(TPP, \frac{256}{8}) = 32 \text{ GFLOPS (2.4\%)}$$

Rmax_{dot} = 21,5146 GFLOPS (67% от TBP_{dot} и 1.62% от TPP).

$$TBP_{axpy}: AI = \frac{2 \times N \text{ операции}}{2 \times 8 \times N \text{ (чтение)} + 8 \times N \text{ (запись)}} = \frac{1}{12}.$$

$$TBP_{axpy} = \min(TPP, \frac{256}{12}) = 21,3 \text{ GFLOPS (1.61\%)}$$

Rmax_{axpy} = 19,3679 GFLOPS (90% от TBP_{axpy} и 1.46% от TPP).

$$TBP_{SpMV}: AI = \frac{2 \times NNZ \text{ операции}}{8 \times NNZ \text{ (чтение A)} + 4 \times NNZ \text{ (чтение JA)} + 8 \times NNZ \text{ (чтение v[J A[k]])} + 4 \times N \text{ (чтение IA)} + 8 \times N \text{ (запись res)}},$$

Где $NNZ = O(N)$. Проведём оценку. Пусть $NNZ = k \times N$. Тогда:

$$AI = \frac{2 \times NNZ}{20 \times NNZ + 12 \times N} = \frac{k \times N}{10 \times k \times N + 6 \times N} = \frac{1}{10 + \frac{6}{k}}.$$

$$NNZ = (N_x + 1) * (N_y + 1) + 2 * (N_x * (N_y + 1) + (N_x * N_y) / (k_1 + k_2) * k_2 + \text{копейки})$$

$$N = (N_x + 1) * (N_y + 1),$$

$$k = \frac{NNZ}{N} \approx 5.$$

$$\text{Тогда } AI = \frac{1}{11.2}.$$

$$TBP_{SpMV} = \min(TPP, \frac{256}{11.2}) = 22,857 \text{ GFLOPS (1,725\%)}$$

Rmax_{SpMV} = 7,70629 GFLOPS (33,7% от TBP_{SpMV} и 0.58% от TPP).

Итак, о Sustained performance... Лучше всего себя показала функция dot, что и неудивительно, глядя на TBP. Практические оценки dot и axpy оказались близко к теоретической, что говорит о хорошей реализации параллелизации этих

алгоритмов. Что касается SpMV, подозреваю, что правильный подбор размера чанка в динамическом расписании мог бы улучшить итак неплохие результаты.

Закончу отчёт изначальной фразой, ведь как ни крути, победа программиста сегодня только в паре процентов производительности.

Каков итог? Чертовски мало, сэр! Но такова жизнь, таков код, таков кластер.