



Computación de Altas Prestaciones

Tipos de aplicaciones paralelas

José Luis Risco Martín

Dpto. Arquitectura de Computadores y Automática
Universidad Complutense de Madrid

This work is derivative of “Tipos de aplicaciones paralelas”
by [Ignacio Martín Llorente](#), licensed under [CC BY-SA 4.0](#)



Índice

1. Introducción
2. Paralelismo a nivel de tarea o trivial
3. Paralelismo funcional/control
4. Paralelismo a nivel de datos
5. ¿Cómo afecta la aplicación al rendimiento?



Introducción

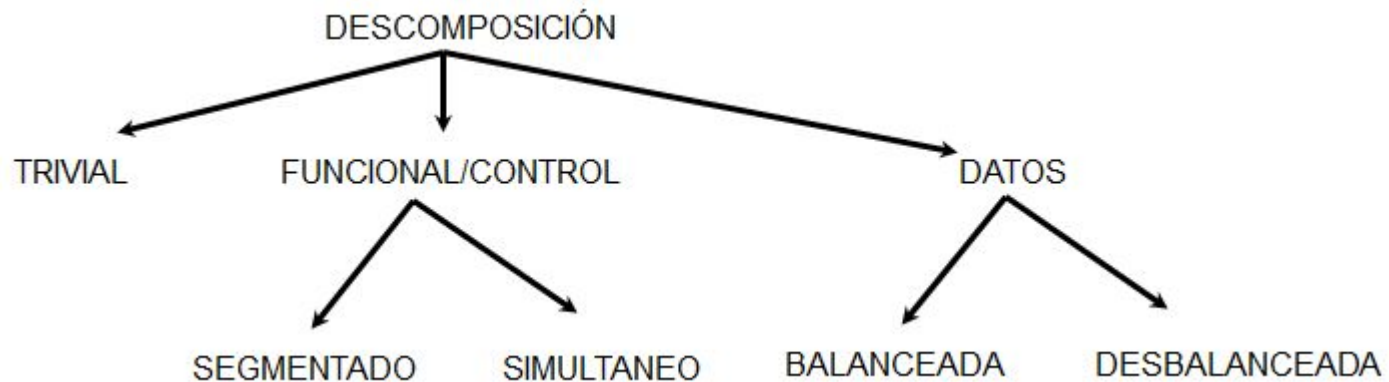
Introducción (1/2)



- Hablamos de paralelización explícita \Rightarrow grano grueso
- La **naturaleza del problema** nos informa de la eficiencia de su implementación paralela:
 - Acceso a los datos (localidad)
 - Grado de concurrencia (paralelismo)
 - Cambio de algoritmo a otro más paralelo aunque sea menos rápido secuencialmente
- Por tanto, debemos analizar la aplicación para saber si su paralelización tendrá o no éxito
 - Debemos saber si el esfuerzo invertido en la paralelización merecerá la pena

Introducción (2/2)

- Las tipos de aplicaciones paralelas es lo mismo que los tipos de descomposición de un problema sobre un conjunto de procesadores o **paralelización** (no tiene porque ser único)



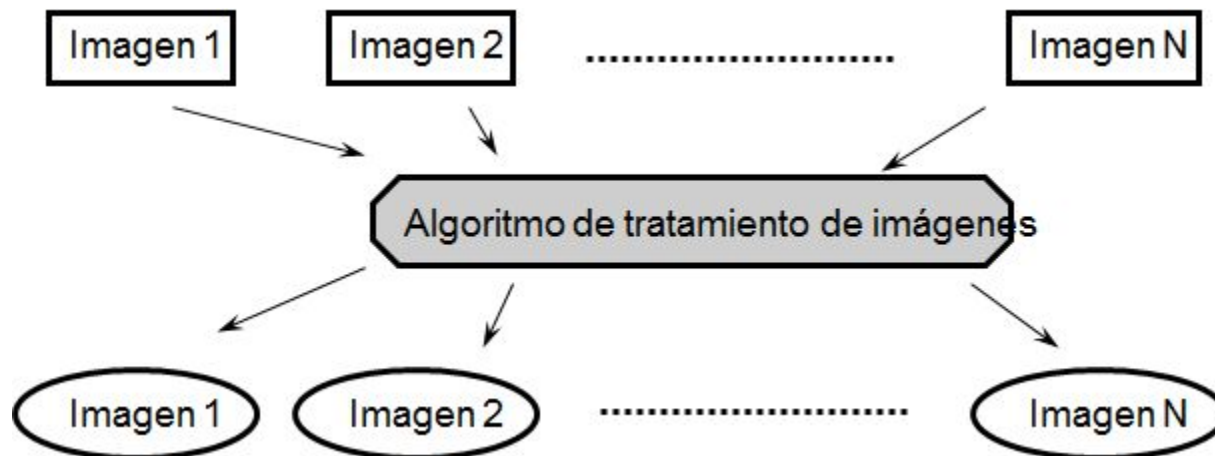
- La paralelización de una aplicación se suele realizar combinando varios tipos
 - Paralelización en varios niveles: descomposición en dominios y de bucles

Paralelismo a nivel de tarea o trivial

Visión general (1/2)



- La aplicación consta de una serie de tareas que se pueden realizar simultáneamente y de manera independiente
- **Características:**
 - Cada tarea se podría realizar en un computador diferente
 - Cada tarea tiene su propio conjunto de datos de entrada
- **Ejemplo:**
 - Un algoritmo que actúa sobre varios conjuntos de datos de entrada.
 - Algoritmo de convolución sobre varias imágenes, resolutor de sistemas de ecuaciones con varias partes derechas, ...



Visión general (2/2)



■ Ventajas:

- Se obtienen buenos rendimientos
 - No hay parte secuencial
 - No hay sobrecarga de comunicaciones
 - No hay desigualdad de carga
- El tiempo invertido en la paralelización es mínimo
 - Se pueden usar algoritmos secuenciales
 - No hace falta usar un lenguaje de programación paralelo

■ Inconvenientes:

- Realmente no se puede considerar que el problema haya sido paralelizado sino replicado
- Si el problema no es hacer muchas simulaciones sino una más rápida o precisa, se debe paralelizar

Granjas de procesos (1/2)

Sistema formado por los siguientes tres tipos de procesos:

■ Raíz:

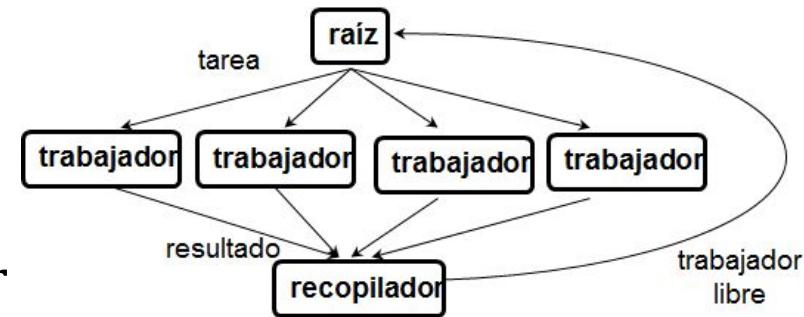
- Encargado de dividir las tareas entre los trabajadores
- Envía una nueva tarea a un trabajador cuando el recopilador le informa de que este ha terminado

■ Trabajador:

- Recibe la tarea del raíz
- Procesa la tarea
- Envía los resultados al recopilador

■ Recopilador:

- Recibe los resultados de los trabajadores
- Informa al raíz de que un trabajador se ha quedado ocioso





Granjas de procesos (2/2)

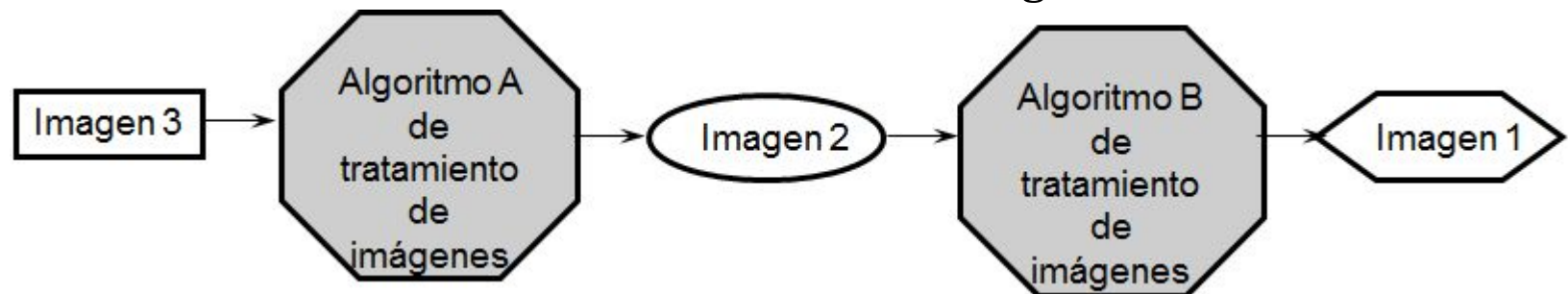
- Se suele emplear cuando se quieren realizar varias tareas independientes que requieren diferente cantidad de computación \Rightarrow Balanceo de carga dinámico
- **Limitaciones y mejoras al modelo básico**
 - Para evitar que los trabajadores se queden ociosos mientras esperan otra tarea, se coloca un buffer en el trabajador
 - Un trabajador mantiene dos tareas: sobre la que trabaja y la siguiente
 - Aumento de la productividad
 - Reparto de tareas para que todos los trabajadores terminen a la vez
 - Una posible solución es repartir primero las tareas más pesadas
 - Los trabajadores se comunican entre sí
 - Gestión muy complicada porque no se conoce a priori que trabajador desarrollará cada tarea

Paralelismo funcional/control

Segmentado (1/2)



- La aplicación realiza una única tarea que se puede segmentar en etapas
 - El paralelismo se introduce solapando el procesamiento de varios conjuntos de datos de entrada
 - Los resultados parciales se transmiten entre las etapas del cauce o pipe
- **Características:**
 - La aplicación se debe de poder dividir en etapas
- **Ejemplo:**
 - Fases de lectura y escritura de ficheros
 - Varias fases en el tratamiento de una imagen





Segmentado (2/2)

■ Ventajas:

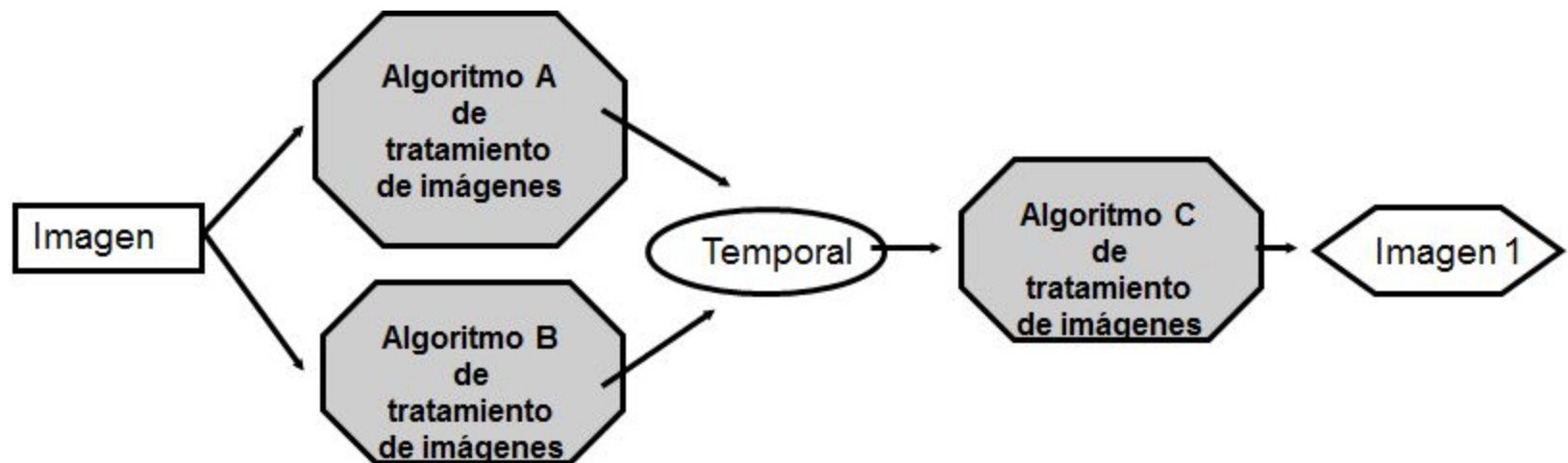
- Paralelización sencilla y natural

■ Inconvenientes:

- Las **ineficiencias** son debidas:
 - Al tiempo consumido en el llenado del cauce \Rightarrow tiempo de inicialización
 - A la desigualdad de la duración de las diferentes etapas
 - ✓ Posibles soluciones:
 - ✓ Usar CPUs más rápidas para las etapas más pesadas
 - ✓ Paralelizar la etapa más costosa (combinación de paralelismos)
- **Escalabilidad**: El número de procesadores que se puede usar viene limitado por el número de etapas de la aplicación
 - Posible solución:
 - Combinar este paralelismo con otro asignando varios procesadores a cada etapa

Simultáneo

- La aplicación realiza una única tarea que se compone de varias funciones o fragmentos de código que se pueden ejecutar en paralelo
- **Características:**
 - La aplicación se debe de poder dividir en funciones independientes
- **Ejemplo:**
 - Varias fases en el tratamiento de una imagen

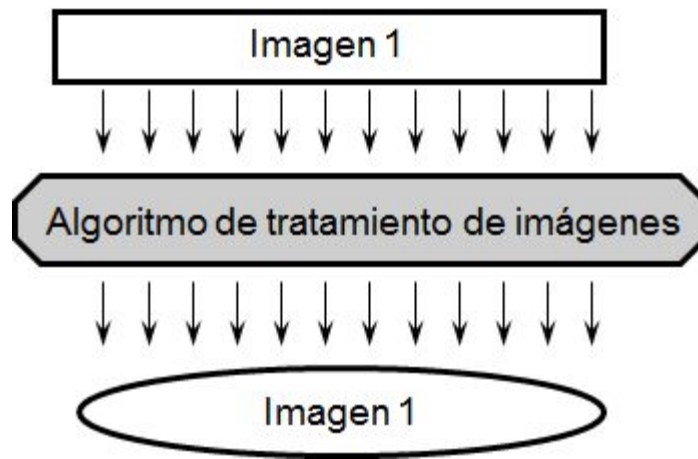




Paralelismo a nivel de datos

Totalmente síncrono o balanceado (1/2)

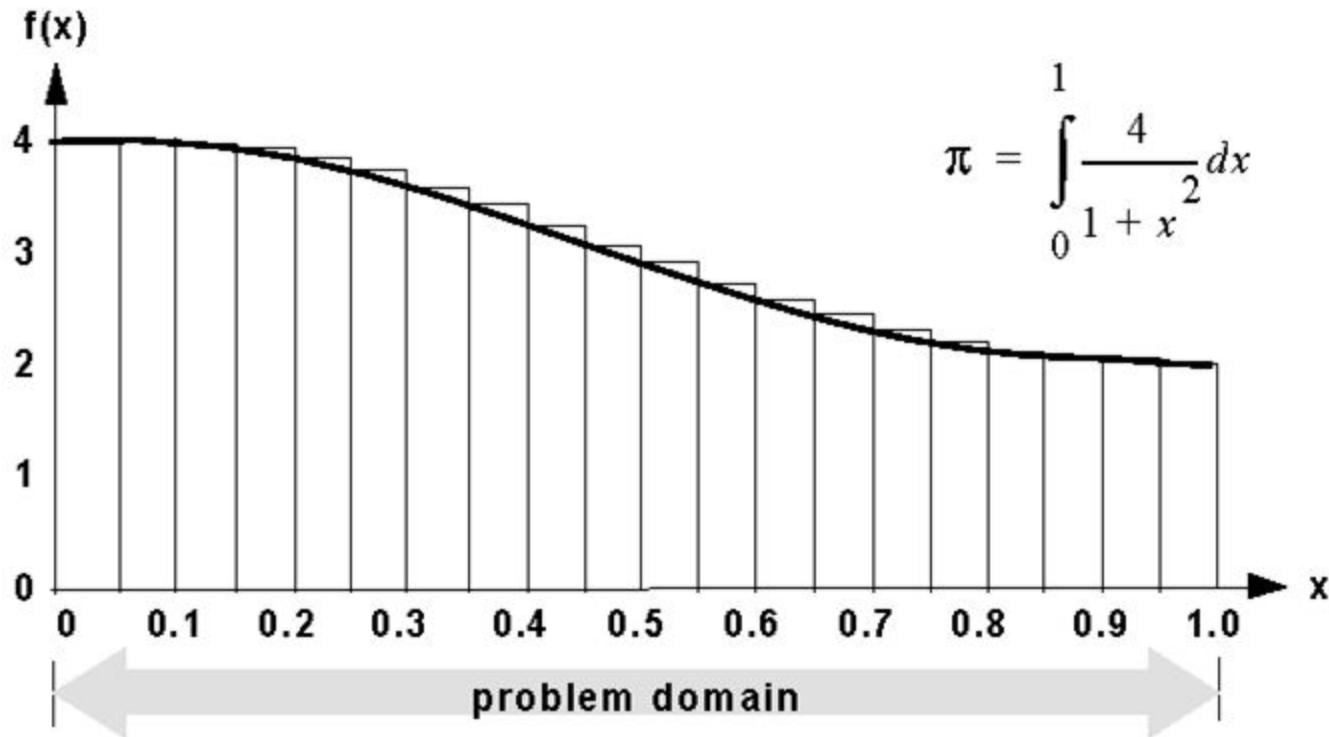
- Una operación se realiza de forma síncrona sobre todos los datos, los nuevos datos dependen solo de los antiguos
 - Los datos se reparten entre los procesadores uniformemente
- **Las ineficiencias son debidas:**
 - A que el número de datos no es múltiplo del número de procesadores
 - Tiempo consumido en la comunicación
- Requiere más trabajo de programación que los casos anteriores
- **Ejemplo:**
 - Un algoritmo de convolución sobre una única imagen



Totalmente síncrono o balanceado (2/2)



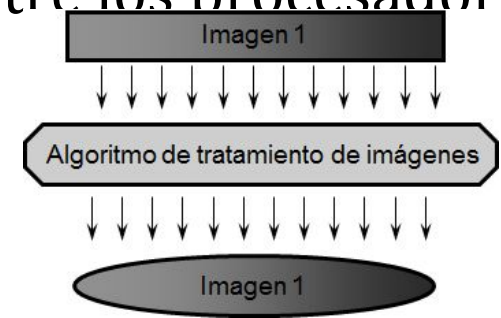
Ejemplo: Cálculo de una integral



Débilmente síncrono o desbalanceado (1/2)



- Cada procesador realiza una parte de un problema heterogéneo, se produce una sincronización y se vuelve a tratar el problema
 - Cuando termina un paso temporal algunos procesadores se mantienen en espera hasta que terminen todos, se intercambia información y se continúa con el siguiente paso temporal
- Las ineficiencias son debidas a:
 - La desigualdad dinámica del trabajo en cada procesador
 - Al tiempo consumido en la interacción entre los procesadores
- Es la más difícil de programar porque combina las dificultades de los paralelismos segmentado y totalmente síncrono (en este caso la interacción entre los procesadores no es tan simple)
- Ejemplos:
 - Dinámica molecular, astrofísica, ...



Débilmente síncrono o desbalanceado (2/2)



Ejemplo: Cálculo conjunto de Mandelbrot

```
for m = 0 ... 1023 do
  for n = 0 ... 1023 do
    c = x+yj
    a = 0+0j
    while ((k<1000) and (abs(a)<2)) do
      a = a2+c
      k = k+1
    end
    data(n,m) = k
  end
end
```

