SSC0903 - Computação de Alto Desempenho Aula de Projeto de Algoritmos Paralelos - PCAM

Exercício de fixação - GABARITO

Crivo de Eratosthenes

A Peneira de Eratosthenes é um algoritmo clássico para encontrar os números primos ≤ N (um número inteiro positivo). O pseudo código sequencial abaixo ilustra o funcionamento da Peneira de Eratosthenes:

- 1. Crie um vetor de números inteiros vet = {2, 3, 4, ..., N}, sendo que nenhum item de vet é marcado como primo (i.e., são iniciados com zero);
 - 2. Determine K = 2, sendo K o primeiro número não marcado em vet;
 - 3. Repita
 - (a) marque todos os múltiplos de K entre K² e N;
 - (b) encontre em vet o menor número maior que K que não está marcado e atribua a K este novo valor;

até $K^2 > N$

4. Os números não marcados em vet são todos números primos.

Exemplo do algoritmo Peneira de Eratosthenes para N = 60.

a) Criar a lista/o vetor vet de números naturais. Nenhum está marcado. XX (b) K = 2 (marcar nrs: 4, 6, 8, 10, 12, 14, 16, 18, 20, 22, 24, 26, 28, 30, ... , 60) XX (c) K = 3 (marcar nrs: 9, 12, 15, 18, 21, 57 e 60) 24, 27, 30, 33, 36, 39, 42, 45, 48, 51, 54, XX 02 (d) K = 5 (marcar nrs: 25, 30, 35, 40, 45, 50, 55 e 60) XX 02 (e) K = 7 (marcar nrs: 49 e 56) XX 02

53 54

(f) como K = 11, onde $K^2 > N$, então sai do repita...até.

29 30

23 24

43 44

Os números primos são os não marcados em vet: 02, 03, 05, 07, 11, 13, 17, 19, 23, 29, 31, 37, 41, 43, 47, 53 e 59.

Faça um projeto de algoritmo paralelo seguindo a metodologia PCAM para o problema da peneira de eratosthenes. Descreva, explicitamente, de forma textual e, se necessário, gráfica, o particionamento, a comunicação, a aglomeração e o mapeamento.

Considere que este algoritmo paralelo deve executar o mais rápido possível, que ele será carregado para execução em um cluster de computadores e que o seu projeto deve usar o particionamento por dados.

Por último, considere que forneceremos este projeto que vocês estão fazendo agora, para outro grupo implementá-lo remotamente. Espera-se que o seu projeto seja suficientemente detalhado para que a outra equipe possa fazer a implementação adequadamente. Fica a dica!

Resposta:

Particionamento (versão de particionamento por dados):

O foco da paralelização estará no passo 3a, i.e., na marcação de todos os múltiplos de K entre K^2 e N. Para a versão paralela com particionamento por dados, vet é particionado em N tarefas, sendo que cada tarefa marca vet, caso a divisão de N por K resulte em um resto 0. Isso precisa ser feito a cada iteração, sendo que na primeira delas o valor de K == 2.

A partir da segunda iteração um novo valor de K precisa ser descoberto (passo 3b), por uma operação de redução, de ordem logarítmica. Como detalhado na seção de comunicação, o novo valor de K precisa ser repassado a todas as tarefas novamente, para que o passo 3a se repita.

Comunicação (versão de particionamento por dados):

Há duas comunicações globais no particionamento por dados acima, a cada iteração. Há uma operação de redução para determinar o novo valor de K e um broadcast para fornecer este novo valor para todas as tarefas ainda em atividade na aplicação, que possuam um valor para o valor de vet maior que K^2.

Estas comunicações são caras, se comparadas ao custo da possível marcação que cada tarefa deve fazer iterativamente.

Aglomeração (versão de particionamento por dados):

Dada a plataforma alvo deste algoritmo (um cluster de computadores), deve-se agrupar as N tarefas em P processos, onde P equivale ao número de elementos de processamento (ou núcleos) disponíveis. Esta aglomeração permitirá aumentar a granularidade de cada processo e diminuir a comunicação necessária para atingir o objetivo final.

Cada processo receberá um bloco de dados de vet, contendo (N / P) elementos. Caso não seja possível obter uma divisão exata de (N / P), as posições excedentes de vet devem ser

atribuídas ao último processo disponível. Uma alternativa ao resto de (N / P) é o espalhamento desses elementos excedentes aos primeiros processos disponíveis para processamento.

Com esta aglomeração, a operação de redução e o broadcast não ocorrerão mais em função de N valores de vet, mas sim em função de P processos.

Mapeamento (versão de particionamento por dados):

Considerando que os nós do cluster possuem um desempenho esperado homogêneo, o mapeamento de P processos em PROC Elementos de Processamento ocorrerá por meio de uma fila circular (Round-Robin). Neste caso, se P == PROC, então cada Elemento de Processamento receberá exatamente um processo.

Caso o desempenho dos nós do cluster seja diferente, então o mapeamento dos nós do cluster deve ser dinâmico, determinado em tempo de execução, considerando a heurística de atribuição ao nó com a menor carga de trabalho em andamento (determinada por alguma métrica de desempenho com o número de processos na fila de pronto para execução, uso de CPU, quantidade de bytes trocados em swap de disco, entre outros).