Implementazione operazione "saxpy" in ambiente MPI-Docker $(c = \alpha \cdot a + b)$

Denny Caruso¹

1: denny.caruso001@studenti.uniparthenope.it

1. Definizione e analisi del problema

Si vuole realizzare un prodotto software che implementi in parallelo l'operazione nota come saxpy in ambiente MIMD-DM mediante l'utilizzo della libreria MPI. In particolare, si vuole determinare il vettore risultato c ottenuto come la somma fra il vettore b e il vettore a che viene moltiplicato per uno scalare α . Le operazioni sono elementari dal punto di vista dell'algebra lineare e fondamentalmente consistono nell'effettuare il prodotto di un vettore per uno scalare e successivamente il vettore risultante da questa operazione viene sommato a un altro vettore. Ovviamente i due vettori di input ed il vettore di output sono delle stesse dimensioni.

L'algoritmo sequenziale può essere banalmente realizzato con un singolo *loop* che effettua tante iterazioni quanti sono gli elementi in input in uno dei due vettori in input, all'interno di ognuna delle quali si eseguirà la somma di un vettore con l'altro vettore che viene anticipatamente moltiplicato per uno scalare.

Keywords: MPI, saxpy

2. Descrizione dell'approccio parallelo

La strategia di parallelizzazione adottata è molto semplice. Dati p processori e due array di dimensione N contenenti i dati di input, è possibile assegnare ad ogni processore del cluster una porzione di $\frac{N}{p}$ elementi di ambedue gli array. Inoltre, ogni processore avrà a disposizione tutto il necessario per effettuare la propria fase di calcolo locale, ovvero lo scalare α coinvolto nell'operazione di saxpy, la dimensione della porzione assegnata ed eventuali offset da considerare qualora la dimensione del problema, non sia esattamente divisibile per il numero di processori. Una volta terminata la fase di distribuzione delle porzioni dei due array e degli altri dati appena menzionati, ogni processore effettua localmente l'operazione di saxpy tra le due porzioni di vettori a disposizione e memorizza il risultato nel vettore risultato locale al processore. Ora non resta che unire in maniera ordinata tutte le porzioni di array locali calcolate da ogni processore e ottenere l'array completo.

Approfondire la scelta della strategia di parallelizzazione: motivare la decisione, descrivere la strategia in questione quanto più precisamente possibile, anche con l'aiuto anche di schemi se occorre. Valutare l'efficienza dell'approccio parallelo considerato con le metriche standard: speed-up, overhead, efficienza, Ware-Amdhal, isoefficienza.

3. Descrizione dell'algoritmo parallelo

Descrivere il proprio algoritmo nel dettaglio, riportando possibilmente i passi salienti in pseudo-codice e spiegando le scelte implementative (es. come assegnare dimensioni del sotto- problema, come gestire i processori/core, se e quando è necessario effettuare controlli, ecc.).

4. Input e Output

Il software realizzato, il codice, i file di configurazione e i file contenenti i dati di input e di output sono organizzati nel seguente modo. La cartella principale è "saxpy_mpi", all'interno della quale è possibile trovare le seguenti cartelle:

- la cartella "src" contiene i codici sorgenti, le librerie, il makefile, il file di configurazione shell per il setup dell'ambiente Docker-MPI (setup.sh), il file di configurazione shell per avviare il software parallelo sui vari nodi del cluster di processori ed il "machinefile" per la configurazione dei nodi del cluster;
- la cartella "doc" contiene la documentazione esterna;

- la cartella "conf' contiene i file di configurazione. In ogni file di configurazione sono presenti le seguenti informazioni divise dal carattere *newline*: tipologia di operazione *saxpy* da eseguire (se in sequenziale (0) oppure in parallelo (1)), percorso relativo del file contenente i dati di input e percorso relativo del file contenente i dati di output;
- la cartella "data contiene i files contenenti i dati di input e di output, in cui ogni singolo dato è separato dagli altri dal carattere newline. Si precisa che all'interno del file contenente i dati di input sono presenti le seguenti informazioni: lunghezza del singolo vettore arraySize (così facendo verranno letti (2 · arraySize) elementi), arraySize scalari rappresentanti gli elementi appartenenti al vettore a, arraySize scalari rappresentanti gli elementi appartenenti al vettore b, e infine lo scalare a. Nel file contenente i dati di output invece, sono presenti i soli valori appartenenti al vettore c.

Si precisa che gli elementi dei de vettori e lo scalare sono di tipo float.

A questo punto una volta preparati il file di configurazione (.conf), il file contenente i dati di input (.dat) e una volta compilato i sorgenti mediante il makefile fornito, è possibile avviare il software parallelo in ambiente MPI-Docker mediante lo script employ.sh. Sarà necessario fornire due parametri: il percorso relativo del file di configurazione scelto e l'identificativo del processore master.

In output verrà prodotto il file outputData.dat nel path specificato opportunamente nel file di configurazione usato. Inoltre, verrà mostrato a video le seguenti informazioni: la dimensione dei vettori utilizzata in input, lo scalare α utilizzato e il tempo massimo di esecuzione impiegato fra i vari tempi di esecuzione dei differenti processori appartenenti al cluster. Si precisa che non sono previste interazioni dell'utente durante la fase di calcolo, né durante l'intera esecuzione del software stesso. In questo modo, si evitano i tempi e i ritardi dovuti all'I/O.

Si segnala che in output potrebbero essere presenti dei warning in caso di dimensioni del problema molto elevate. Nonostante ciò, gli output prodotti risultano essere tutti corretti. Infine, si precisa che sono state gestite tutte (a meno di errore umano) le situazioni possibili di errore generate da tutte le routine e operazione rispettivamente invocate ed effettuate. In caso di mancato inserimento di opportuni file di configurazione, di dati di input, di parametri da passare da linea di comando, di dimensioni dell'array negative o pari a zero, il software segnalerà l'errore e terminerà l'esecuzione.

5. Routine implementate

Il software potrà essere composto da una o più routine. Alcune implementate dal programmatore, altre predefinite e appartenenti a librerie non standard del C, come API di MPI o OpenMP. È necessario illustrarle.

6. Analisi delle performance del software

Prendere i tempi d'esecuzione e riportarli in tabelle e grafici significativi, al variare della dimensione dell'input e del numero di processori/core impiegati. Corredare lo studio anche con grafici di speed-up ed efficienza.

6. Esempi d'uso

Riportare esempi di esecuzione del software, così come appare a video. Se ci sono casi particolari o casi limite, riportare almeno un esempio.

7. Bibliografia e sitografia

- "MPICH Model MPI Implementation Reference Manual", William Groop, Ewing Lusk, Nathan Doss, Anthony Skiellum - January 13, 2003
- "MPICH User's Guide" Pavan Balaji Sudheer Chunduri William Gropp Yanfei Guo Shintaro Iwasaki
 Travis Koehring Rob Latham Ken Raffenetti Min Si Rajeev Thakur Hui Zhou 7 April, 2022
- "Richiami di Calcolo Parallelo", Livia Marcellino, Luigia Ambrosio
- mpich.org/static/docs/
- <u>stackoverflow.com</u>, Jonathan Dursi
- mpi-forum.org/docs/mpi-1.1/mpi-11-html/node70.html#Node70
- <u>valgrind.org</u>

8. Appendice

Riportare il codice scritto, compresa la DOCUMENTAZIONE INTERNA: commentate opportunamente il codice perché sia di facile lettura e comprensione per chi lo analizza, che ne potrà dare così migliore valutazione. Per un eventuale approfondimento, si consiglia di consultare il sito:

 $\underline{http://www.nag.co.uk/numeric/FD/manual/html/FDlibrarymanual.asp}$

dove sono disponibili documentazioni esterne delle routine di una libreria (parallela) commerciale.