Calcolo Parallelo e Distribuito

a.a. 2021-2022

Prodotto Matrice-Vettore approfondimenti parte 1

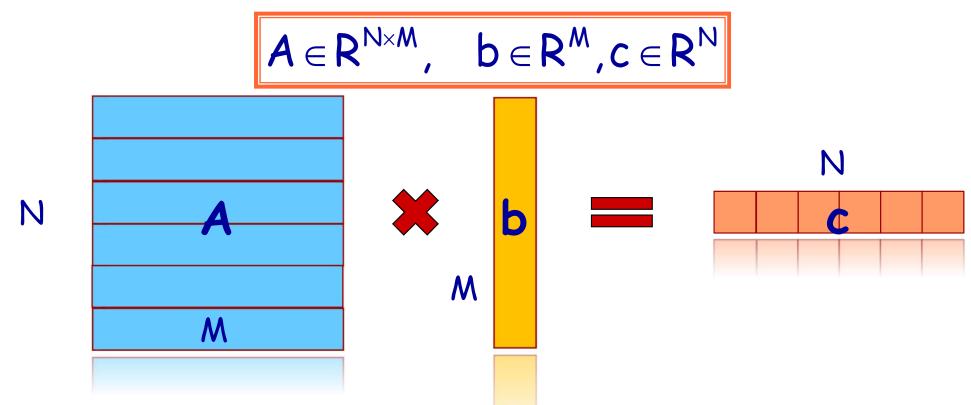
Docente: Prof. L. Marcellino

PROBLEMA: Prodotto Matrice-Vettore

algoritmo
per il calcolo del prodotto
di una matrice A per un vettore b:

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}, b \in \mathbb{R}^{M}, c \in \mathbb{R}^{N}$$

Complessità computazionale dell'algoritmo sequenziale



In sequenziale, N prodotti scalari di lunghezza M.

Per fare 1 prodotto scalare di lunghezza M, devo fare:

$$M$$
 molt + $(M-1)$ add

Complessità computazionale dell'algoritmo sequenziale

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}$$
, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$

In sequenziale, N prodotti scalari di lunghezza M, cioè:

$$N[M \text{ molt} + (M-1) \text{ add}]$$

molt ~ add

$$T_1(N\times M) = N[2M-1] t_{calc}$$

PROBLEMA: Prodotto Matrice-Vettore

Progettazione di un algoritmo parallelo per architettura MIMD

per il calcolo del prodotto di una matrice A pr un vettore b:

 $A \in \mathbb{R}^{N \times M}$, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$

I STRATEGIA

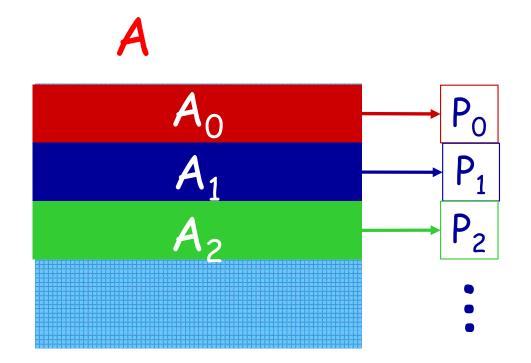
Decomposizione 1 matrice A in BLOCCHI di RIGHE

Calcolo di speedup ed efficienza (def classica)

in ambiente MIMD-DM
e
in ambiente MIMD-SM

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}, b \in \mathbb{R}^{M}, c \in \mathbb{R}^{N}$$

$$T_1(N\times M) = N[2M-1]$$
 tcalc

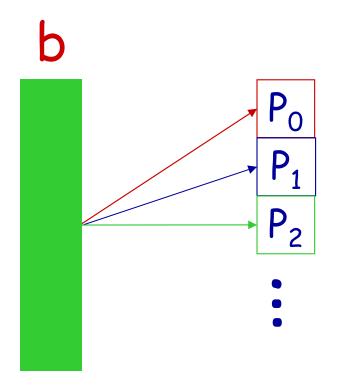


MIMD-DM

p processori

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}, b \in \mathbb{R}^{M}, c \in \mathbb{R}^{N}$$

$$T_1(N\times M) = N[2M-1] t_{calc}$$



MIMD-DM

p processori

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}$$
, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$

MIMD-DM

$$dim[A_i] = (N/p)xM; dim[b] = M$$

Tutti contemporaneamente, N/p prodotti scalari di lunghezza M, cioè:

$$T_p(N\times M) = N/p [2M-1]$$
 tcalc

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}$$
, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$ mimd-dm

p processori

$$S_p(N\times M) = T_1(N\times M)/T_p(N\times M) =$$
= N[2M-1] /(N/p [2M-1]) = p N[2M-1] /(N[2M-1]) = p

Oh = p
$$T_p(N \times M) - T_1(N \times M) =$$

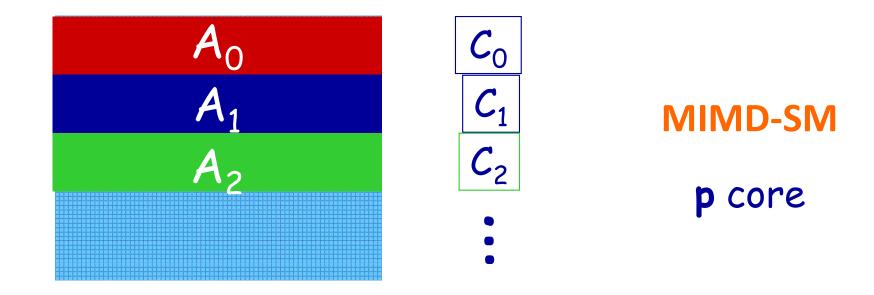
= p(N/p [2M-1]) $t_{calc} - N[2M-1] t_{calc} = 0$

 $E_p(N\times M) = S_p(N\times M)/p = p/p = 1$

Se si sceglie di non unire il risultato finale!

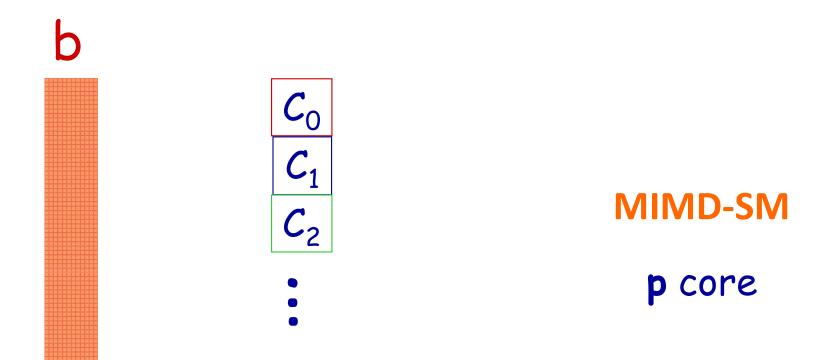
$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}, b \in \mathbb{R}^{M}, c \in \mathbb{R}^{N}$$

$$T_1(N\times M) = N[2M-1]$$
 tcalc



$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}$$
, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$

$$T_1(N\times M) = N[2M-1]$$
 tcalc



$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}$$
, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$

MIMD-SM

p core:

$$dim[A_i] = (N/p)xM; dim[b] = M$$

Tutti contemporaneamente, N/p prodotti scalari di lunghezza M, cioè:

$$T_p(N\times M) = N/p [2M-1]$$
 †calc

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}, b \in \mathbb{R}^{M}, c \in \mathbb{R}^{N}$$

MIMD-SM

p core

```
S_p(N\times M) = T_1(N\times M)/T_p(N\times M) =
= N[2M-1] /(N/p [ 2M-1 ]) = p N[2M-1] /(N[2M-1]) = p
```

Oh = p
$$T_p(N \times M) - T_1(N \times M) =$$

= p(N/p [2M-1]) $t_{calc} - N[2M-1] t_{calc} = 0$

$$E_p(N\times M) = S_p(N\times M)/p = = p/p = 1$$

Osservazione:

Come nel caso dell'algoritmo della nomma di N numeri le spedizioni relative alla distribuzione dei dati iniziali (ambiente MIMD-DM)

NON sono contemplate nei conti di speedup, overhead ed efficienza!

Ma quando prendo i tempi del SW si!

I Strategia: isoefficienza

$$A \in R^{N \times M}$$
, $b \in R^{M}$, $c \in R^{N}$

p core/processori

Oh = 0 ->
$$I(p_0, p_1, n_0) = 0/0$$
 forma indeterminata

Per convenzione l'isoefficienza è posta uguale ad infinito, ovvero posso usare qualunque costante moltiplicativa per calcolare n_1 e quindi controllare la scalabilità dell'algoritmo.

Calcolo di speedup ed efficienza (def Ware Amdahl-generalizzata)

in ambiente MIMD-DM
e
in ambiente MIMD-SM

I Strategia: speed-up/efficienza (W-A)

MIMD-SM MIMD-DM

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}$$
, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$

In sequenziale:

 $T_1(N \times M) = N[2M-1]$ operazioni

Per calcolare lo speedup con la legge di W-A, la prima domanda che mi devo fare è se per questa strategia di parallelizzazione posso esattamente distinguere la parte parallela

(nella fase di calcolo locale lavorano tutti i processori)

e la parte sequenziale

(la collezione dei risultati avviene in maniera sequenziale)

$$S_p = \frac{1}{\alpha + (1)}$$

I Strategia: speed-up/efficienza (W-A)

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}$$
, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$

In sequenziale:

 $T_1(N \times M) = N[2M-1]$ operazioni

In parallelo:

1 fase (tutta parallela)

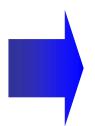
Calcolo prodotti parziali

N/p [2M-1] operazioni



fatto da p processori/core

p N/p [2M-1] delle N[2M-1] operazioni



$$1 - \alpha = p \frac{N / p \left[2 M - 1\right]}{N \left[2 M - 1\right]} = 1 \Rightarrow \frac{1 - \alpha}{p} = \frac{1}{p}$$

I Strategia: speed-up/efficienza (W-A)

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}$$
, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$

In sequenziale:

$$T_1(N \times M) = N[2M-1]$$
 operazioni

In parallelo:

... e basta

$$\frac{\alpha = 0}{p} = \frac{1}{p}$$



$$S(p) = \frac{1}{\frac{1}{p}} = p$$

Message Passing Interface MPI topologie virtuali



Decomposizione 1 matrice A in BLOCCHI di RIGHE

```
#include <stdio.h>
#include "mpi.h"
int main(int argc, char *argv[])
 int menum, nproc;
 int colonne, righe; //dimensioni della griglia 1D
 int coord[2];
 MPI Status status;
 MPI Comm grigliar;
 MPI Init(&argc, &argv);
 MPI Comm rank (MPI COMM WORLD, &menum);
 MPI Comm size (MPI COMM WORLD, &nproc);
```

Griglia no-periodica-no reorder (3,1):

 $\mathbf{P}_{\mathbf{0}}$

 P_1

 P_2

```
// lettura dimensioni, controlli, allocazione
// lettura matrice e vettore

/*CREAZIONE DELLA GRIGLIA DI PROCESSORI*/
crea_griglia(&grigliar,menum,nproc,righe,colonne);
...
```

```
void crea griglia (MPI Comm *grigliar, int menum, int nproc, int
 riga, int col)
  int dim, *ndim, reorder, *period, vc[2];
  dim = 2;
  ndim = (int*) calloc (dim, sizeof(int));
  ndim[0] = 3; // o un qualundue numero > 1
  ndim[1] = 1;
  period = (int*) calloc (dim, sizeof(int));
  period[0] = period[1] = 0;
// la periodicità non è necessaria
  reorder = 0; //NO
// creazione griglia
MPI Cart create (MPI COMM WORLD, dim, ndim, period, reorder, grigliar);
 return;
```

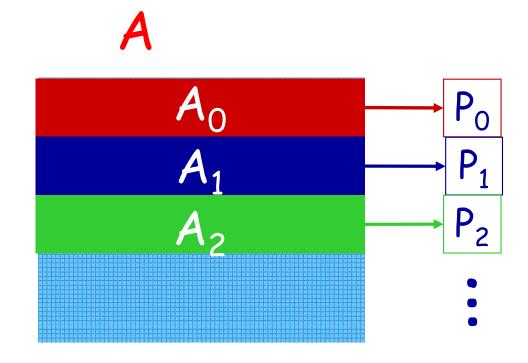
```
// lettura dimensioni, controlli, allocazione
// lettura matrice e vettore
/*CREAZIONE DELLA GRIGLIA DI PROCESSORI*/
crea griglia (&grigliar, menum, nproc, righe, colonne);
/*DISTRIBUZIONE DATI*/
//invio dimensioni matrice con Bcast su grigliar
//calcolo dimensioni locali [att non divisibilità]
// invio blocchi matrice
```

MIMD-DM

I Strategia:

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}$$
, $b \in \mathbb{R}^{M}$, $c \in \mathbb{R}^{N}$

$$dim[A_i] = (N/p)xM$$



p processori

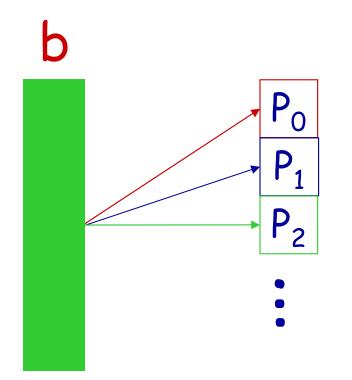
```
// lettura dimensioni, controlli, allocazione
// lettura matrice e vettore
/*CREAZIONE DELLA GRIGLIA DI PROCESSORI*/
crea griglia (&grigliar, menum, nproc, righe, colonne, coord);
/*DISTRIBUZIONE DATI*/
//invio dimensioni matrice con Bcast su grigliar
//calcolo dimensioni locali [att non divisibilità]
// invio blocchi matrice
// Bcast del vettore su grigliar
```

I Strategia:

MIMD-DM

$$A \in \mathbb{R}^{N \times M}, b \in \mathbb{R}^{M}, c \in \mathbb{R}^{N}$$

$$dim[b] = M$$



p processori

Possibilità varie

- Attenzione all'allocazione della matrice locale in ogni processore Aloc: in PO ci deve stare anche A
- Vedremo insieme nelle prossime lezioni come trattare la non divisibilità delle righe di A per il numero dei processori
- Ottimizzazione accessi in memoria:
 - La matrice può essere LINEARIZZATA -

```
// lettura dimensioni, controlli, allocazione
// lettura matrice e vettore
/*CREAZIONE DELLA GRIGLIA DI PROCESSORI*/
crea griglia (&grigliar, menum, nproc, righe, colonne);
/*DISTRIBUZIONE DATI*/
//invio dimensioni matrice con Bcast su grigliar
//calcolo dimensioni locali [att non divisibilità]
//invio blocchi matrice
/*CALCOLO LOCALE*/
//riadattare il codice sequenziale alle nuove dimensioni
matXvet local(&grigliar,menum,nproc,righe loc,colonne,
A loc, b);
```

In particolare ...

Algoritmo sequenziale

for
$$i=0,n-1$$
 do

 $y_i=0$

for $j=0,n-1$ do

 $y_i=y_i+a_{ij} \times_j$

endfor

endfor

N_loc, M, a_loc, b

L'i-esimo elemento di y è il prodotto scalare della i-esima riga di A per il vettore x

```
// lettura dimensioni, controlli, allocazione
// lettura matrice e vettore
/*CREAZIONE DELLA GRIGLIA DI PROCESSORI*/
crea griglia (&grigliar, menum, nproc, righe, colonne);
/*DISTRIBUZIONE DATI*/
//invio dimensioni matrice con Bcast su grigliar
//calcolo dimensioni locali [att non divisibilità]
//invio blocchi matrice
/*CALCOLO LOCALE*/
//riadattare il codice sequenziale alle nuove dimensioni
matXvet local(&grigliar, menum, nproc, righe loc, colonne,
A loc, b);
```

•••

// nessuna collezione dei risultati (se non esplicitamente richiesta)

I STRATEGIA: Esempio n= 6, p=2

Il processore 0 può calcolare SOLO le prime tre componenti del vettore y

$$\begin{bmatrix} a_{00} & a_{01} & a_{02} & a_{03} & a_{04} & a_{05} \\ a_{10} & a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} & a_{15} \\ a_{20} & a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_0 \\ y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

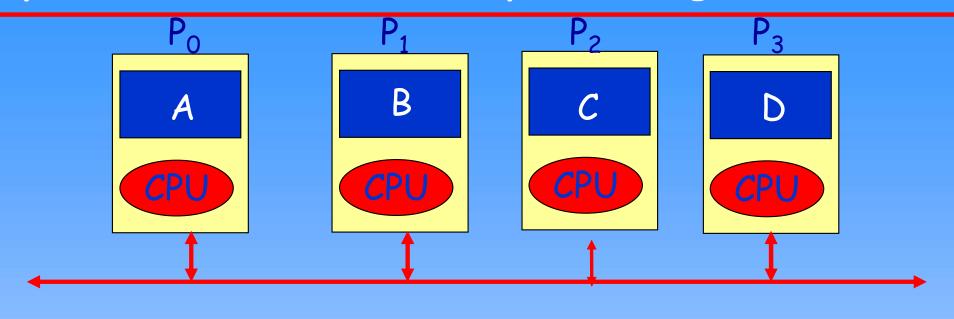
Il processore 1 può calcolare SOLO le altre tre componenti del vettore y

$$\begin{bmatrix} a_{30} & a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} & a_{35} \\ a_{40} & a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} & a_{45} \\ a_{50} & a_{51} & a_{52} & a_{53} & a_{54} & a_{55} \end{bmatrix} \bullet \begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_3 \\ y_4 \\ y_5 \end{bmatrix}$$

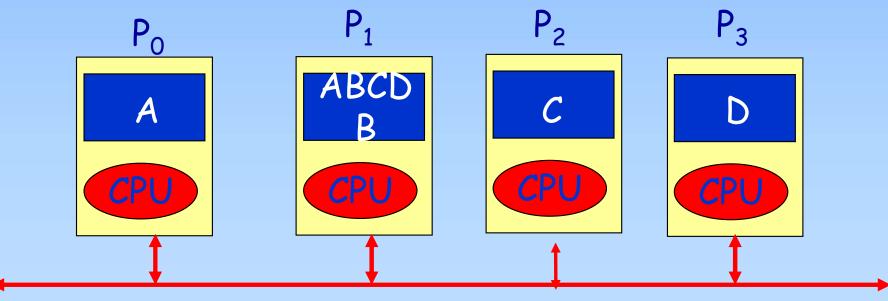
Matrice - Vettore 38

```
/* nessuna collezione dei risultati (se non esplicitamente richiesta)*/
// organizzazione della stampa
    //sequenziale ciclo for sui processori di grigliar
```

Spedizione collettiva di tipo: data gather



Tutti i processori spediscono i propri dati ad un processore assegnato (es al processore P₁)



Il gather in MPI: in dettaglio...

```
MPI Gather (void *send buff, int send count,
             MPI Datatype sendtype,
             void *recv buff,int recv count,
             MPI Datatype recv type,
             int root, MPI Comm comm);
*send buff indirizzo del dato da spedire
send count numero dei dati da spedire
sendtype tipo dei dati da spedire
*recv buff indirizzo del dato in cui root riceve
recv count numero dei dati che root riceve
recv type tipo dei dati che root riceve
            identificativo del processore che riceve da tutti
root
           identificativo del communicator
comm
```

Il gather in MPI

- · Gli argomenti recv_ sono significativi solo per il processore root
- · L'argomento recv_count è il numero di dati da ricevere da ogni processore, <u>non è</u> il numero totale dei dati da ricevere.

I progetti possono essere svolti in gruppo per un massimo di 3 studenti.

- Scelta e comunicazione del progetto
- Approvazione del docente (che sono io!)

email: <u>livia.marcellino@uniparthenope.it</u>
no teams

Consegna progetto prima di sostenere l'esame orale:

La consegna del progetto dovrà avvenire entro la settimana prima del data indicata dal docente per l'orale

- Entro metà maggio fisso tutte le date per tutti i mesi dell'anno solare 2022
- Sarà necessario inviare il codice sviluppato e una <u>breve relazione</u> a corredo
- Materiale Aggiuntivo: documentazione software parallelo

Progetti

Alla lista dei 6 già assegnati:

• 7. Implementazione dell'algoritmo parallelo (np processori) per il calcolo del prodotto tra una matrice A di dimensione NxM ed un vettore b di dimensione M (I strategia), in ambiente MPI-Docker.