

Calculateurs à mémoire partagée

Xavier JUVIGNY

ONERA

7 Février 2017

Plan du cours

- 1 Programmation sur machine à mémoire partagée
 - Notion de thread
 - Conflits d'accès aux données
 - Optimisation d'applications parallèles en mémoire partagée
- 2 Utilisation des threads en C++ 2011
 - Gestion des conflits de données
- 3 OpenMP
 - Régions parallèles
 - Division du travail
 - Synchronisation
- 4 Autres outils existant
 - Threading Building Blocks (TBB)

Processus

Définition

Créée par l'OS ou un exécutable

Contient beaucoup d'informations propres :

- id processus, user id, group id

- environnement, répertoire de travail

- instruction du programme, registre, tas, pile, fichiers

- bibliothèques partagées, signaux action, etc.

Prends beaucoup de ressources à sa création

Thread

Définition

- Exécutable léger créer par un processus;
- Contient peu d'information propre :
 - tas, registres, politique d'exécution
 - variables propres au code exécuté par le thread;
- Possède son propre flot d'instructions;
- Partage ressources processus père avec d'autres threads
- Meurt avec son processus parent;

Propriétés mémoire partagée

- Changement ressource du père par thread vu par tous (fermeture fichier,...);
- Deux threads ont deux pointeurs égaux \Rightarrow la même donnée;
- Conflits mémoires possible lors d'accès en écriture par deux threads sur une variable partagée;

Comparaison performance création processus vs threads

Plateforme	fork()			std :: thread		
	real	user	sys	real	user	sys
Intel 2.6Ghz Xeon E5-2670 (16 cœurs/nœuds)	8.1	0.1	2.9	0.9	0.2	0.3
Intel 2.8GHz Xeon 5660 (12 cœurs/nœuds)	4.4	0.4	4.3	0.7	0.2	0.5
AMD 2.4GHz Opteron (8 cœurs/nœuds)	17.6	2.2	15.7	1.4	0.3	1.3
IBM 4.0 GHz Power 6 (8 cpus/nœuds)	9.5	0.6	8.8	1.6	0.1	0.4

Table: Comparaison création de 50 000 processus (fork()) contre création de 50 000 threads (std::thread)

Création et terminaison de threads

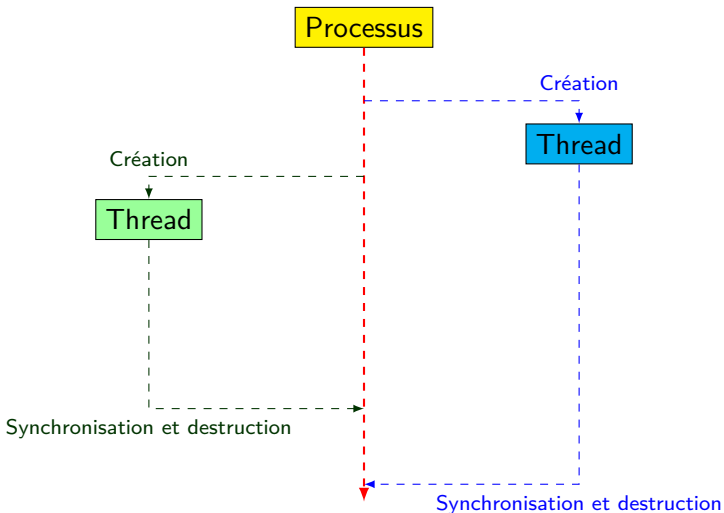


Figure: Exemple de création, synchronisation et terminaison de thread

Ajustement du nombre de threads et Hyperthreading

Définition de l'hyperthreading

Deux fois plus de décodeur d'instruction que d'unités de calcul;
Deux threads sur une unité de calcul peuvent se partager les ressources de cette unité (par exemple calcul sur les entiers et calcul sur les réels).

Performance de l'hyperthreading

Au mieux, en prenant deux fois plus de threads que d'unité de calcul, une accélération de 30% par rapport à un calcul fait avec un nombre de thread égal au nombre d'unité de calcul.

Pour connaître le nombre d'unité de calcul, attention aux informations données par vos OS. En général, le nombre de CPUs affichés est en fait le nombre de décodeur d'instructions. Pour connaître le nombre d'unité de calcul, chercher le nombre de cœurs disponibles.

Exemple de sortie de lscpu

```
Architecture: x86_64
Mode(s) opératoire(s) des processeurs :32-bit, 64-bit
Byte Order: Little Endian
CPU(s): 4
On-line CPU(s) list: 0-3
Thread(s) par cœur : 2
Cœur(s) par socket : 2
Socket(s): 1
Nœud(s) NUMA : 1
Identifiant constructeur :GenuineIntel
Famille de processeur :6
Modèle : 42
Model name: Intel(R) Core(TM) i7-2620M CPU 2.70GHz
Révision : 7
...
```


Concurrence d'accès aux données

Définition

On dit que des threads sont en concurrence d'accès aux données (Data race condition) quand :

- Un thread lit une variable partagée “pendant” qu'un deuxième thread la modifie;

- Les deux threads tentent de modifier “simultanément” la même variable.

Phénomologie

- Valeurs “aléatoires”, voire incohérentes, de certaines variables partagées;

- Plantage aléatoire du code sur des accès mémoires;

Section séquentielle

Cas de sections séquentielles

On garde une “zone” du programme afin que les threads ne puissent passer que un par un ou qu'un seul thread y passe;

Cette zone peut être complexe, comme modifier les valeurs d'un tableau, modifier un dictionnaire, une liste, une pile, etc.

Généralement, mécanisme relativement lourd et lent.

Exemples : mutex en pthreads, critical en OpenMP, etc.

Opération atomique

Cas des opérations atomiques

La section séquentielle se réduit à une seule opération simple sur un type de base (entier, réels ,etc.)

Mécanisme léger et non pénalisant;

Exemples : atomic sur pthread et OpenMP.

Affinité

Définition

Le système d'exploitation attache un thread à une unité de calcul spécifique : on parle d'affinité

Intérêt

Par défaut, un thread s'exécute sur n'importe quel unité de calcul, et peut migrer durant son exécution;

Lorsqu'il migre, on perd les données en mémoire cache;

Sur architecture NUMA, on peut même changer de socket !

On peut contrôler l'affinité avec l'utilitaire `taskset` (Linux) sinon API différent selon bibliothèque et OS utilisé !

Application “Memory bound”

Définition

Quand la vitesse d'exécution de l'application limitée par la vitesse d'accès aux données

Explication

La mémoire vive plus lente que le traitement des données par un CPU;
Mémoire cache et mémoire interlacée permet d'accélérer l'accès aux données;

Algorithmes pas toujours possible d'optimiser en mémoire cache ou avec mémoire interlacée;

Plus le nombre d'unités de calcul grand, plus difficile de ne pas être memory bound.

Application “cpu bound”

Définition

Quand la vitesse d'exécution de l'application est limitée à la vitesse de traitement du CPU

Explication

Programme bien optimisé pour l'architecture mémoire du calculteur;
Toujours chercher à être le plus “cpu bound”.
Pas toujours possible !

Quand peut-on être cpu bound ?

Avec la mémoire cache

Quand le nombre de données accédées $<$ nombre d'opérations effectuées;

Pas de saut mémoire non réguliers pour la preemption de cache;

Avoir un algorithme local en temps et espace : accéder dans le délai le plus bref aux mêmes données le plus possible.

Avec la mémoire interlacée

Quand on accède à des données successives sur des bancs mémoires différents;

Ou accès à très peu de variables différentes pour stocker sur des registres.

Exemple suite itérative

```
double u = 56547;
for ( unsigned int iter = 0; iter < 1023; ++iter ) {
    u = (u%2 == 0 ? u/2 : (3*u+1)/2);
}
```

Mémoire cache
cpu bound

Mémoire interlacée
cpu bound

Exemple opération vectorielle

```
unsigned long N = 1000000UL;
std::vector<double> u(N), v(N), w(N);
for ( int i = 0; i < N; ++i ) {
    u[i] = std::max(v[i],w[i]);
}
```

Mémoire cache
memory bound

Mémoire interlacée
cpu bound

Opération matricielle

```
std::vector<double> A(N*N);  
std::vector<double> B(N*N);  
std::vector<double> C(N*N);  
...  
for ( int i = 0; i < N; ++i )  
    for ( int j = 0; j < N; ++j )  
        for ( int k = 0; k < N; ++k )  
            C[i+j*N] += A[i+k*N]*B[k+j*N];
```

Mémoire cache

memory bound

Le code peut être optimiser !

Mémoire interlacée

memory bound

Le code peut être optimiser !

Opération matricielle (suite)

```
std::vector<double> A(N*N);  
std::vector<double> B(N*N);  
std::vector<double> C(N*N);  
...  
for ( int k = 0; k < N; ++k )  
    for ( int j = 0; j < N; ++j )  
        for ( int i = 0; i < N; ++i )  
            C[i+j*N] += A[i+k*N]*B[k+j*N];
```

Mémoire cache

memory bound/cpu bound

Mieux mais peut être encore
optimiser !

Mémoire interlacée

cpu bound

Code optimisé !

Opération matricielle (suite...)

```
std::vector<double> A(N*N);  
std::vector<double> B(N*N);  
std::vector<double> C(N*N);  
...  
const int szBloc = 127;  
// On saucisssone les boucles en i et j en plusieurs morceaux  
// de taille szBloc :  
for ( int kb = 0; kb < N; kb += szBloc )  
    for ( int jb = 0; jb < N; jb += szBloc )  
        for ( int ib = 0; ib < N; ib += szBloc )  
            for ( int k = kb; k < kb+szBloc; ++k )  
                for ( int j = jb; j < jb+szBloc; ++j )  
                    for ( int i = ib; i < ib+szBloc; ++i )  
                        C[i+j*N] += A[i+k*N]*B[k+j*N];
```

Mémoire cache

cpu bound

Code optimisé !

Mémoire interlacée

cpu bound

Code un peu moins optimisé !

Padding pour la mémoire interlacée

```
// Calcul la transposée de la matrice A et la range dans B
for ( int i = 0; i < N; ++i )
  for ( int j = 0; j < N; ++j ) {
    B[i+j*N] = A[j+i*N];
  }
```

Accès des données de A optimisé (lecture linéaire)

Pour B , plus délicat :

Si $N = \text{multiple du nombre de voies}$: pire des accès pour B !

Si $N = \text{multiple du nombre de voies} + 1$: Accès pour B optimal !

Padding pour la mémoire interlacée

```
const int nbMemVoies = ...;
int padding_N = N+(nbMemVoies + 1 - (N%nbMemVoies))%nbMemVoies;
std::vector B(N*padding_N);
...
for ( int i = 0; i < N; ++i )
    for ( int j = 0; j < N; ++j ) {
        B[i+j*padding_N] = A[j+i*N];
    }
```

Accès optimisé pour A et B !

Exécution et terminaison d'un thread

Plus simple qu'avec les posix threads :

```
#include <iostream>
#include <thread>

// Cette fonction sera appelée par un thread
void call_from_thread() {
    std::cout << "Hello , World" << std::endl;
}

int main() {
    // Exécution d'un thread
    std::thread t1(call_from_thread);

    //Join the thread with the main thread
    t1.join();

    return 0;
}
```

Exécution d'un thread avec une lambda fonction

L'utilisation des fonctions lambdas en C++ 2011 simplifie beaucoup l'utilisation des threads :

```
#include <iostream>
#include <thread>

int main() {
    // Exécution d'un thread
    std::thread t1([] () { std::cout << "Hello ,␣World" << std::endl; } );
    //Join the thread with the main thread
    t1.join();

    return 0;
}
```


Exécution d'un groupe de threads

```
static const int num_threads = 10;

void call_from_thread() {
    std::cout << "Hello ,_World" << std::endl;
}

int main() {
    std::thread t[num_threads];
    // Exécution d'un groupe de threads
    for (int i = 0; i < num_threads; ++i) {
        t[i] = std::thread(call_from_thread);
    }
    std::cout << "Launched_from_the_main\n";
    // Joint les threads avec le thread principal
    for (int i = 0; i < num_threads; ++i) {
        t[i].join();
    }

    return 0;
}
```

Lancement d'un thread par CPU

```

int main(int argc, const char** argv) {
    unsigned num_cpus = std::thread::hardware_concurrency();
    std::cout << "Créer" << num_cpus << " threads\n";
    // mutex permettant un accès ordonnées à std::cout pour les threads
    std::mutex iomutex;
    std::vector<std::thread> threads(num_cpus);
    for (unsigned i = 0; i < num_cpus; ++i) { // Lambda function for thread
        threads[i] = std::thread([&iomutex, i] () {
            {
                // std::lock_guard permet de bloquer un mutex pendant la durée d'u
                // d'instruction. Ici cela permet de bloquer le mutex uniquement c
                // l'affichage à l'aide de std::cout
                std::lock_guard<std::mutex> iolock(iomutex);
                std::cout << "Thread" << i << " is running\n";
            }
            // On simule un travail important en mettant le thread un peu en pau
            std::this_thread::sleep_for(std::chrono::milliseconds(200));
        });
    }
    for (auto& t : threads) { t.join(); }
    return 0;
}

```

Section protégée par mutex

Pour des sections de code complexes;
Gestion préneuse de ressources CPU;

```
std::map<std::string, std::string> g_pages;  
std::mutex g_pages_mutex;  
  
void save_page(const std::string &url) {  
    // simulate a long page fetch  
    std::this_thread::sleep_for(std::chrono::seconds(2));  
    std::string result = "fake_content";  
    g_pages_mutex.lock();  
    g_pages[url] = result;  
    g_pages_mutex.unlock();  
}  
  
int main() {  
    std::thread t1(save_page, "http://foo");  
    std::thread t2(save_page, "http://bar");  
    t1.join(); t2.join();  
    g_pages_mutex.lock();  
    for (const auto &pair : g_pages)  
        { std::cout << pair.first << "=>" << pair.second << '\n'; }  
    g_pages_mutex.unlock();  
}
```

Atomicité

Pour des opérations simples sur des types de base;
Très léger en ressources CPU.

```
# include <atomic>
void compLineMandelbrot( int i, std::vector<unsigned>& img ) {
// Calcul 1 ligne de l'image de mandelbrot...
}
// Version multi-threadé de mandelbrot :
void compMandelbrot( int W, int H ) {
    volatile std::atomic<int> num_line(-1);
    std::vector<unsigned> img(W*H);
    unsigned num_cpus = std::thread::hardware_concurrency();
    std::vector<std::thread> threads;
    for ( int c = 0; c < num_cpus-1; ++c ) {
        threads.push_back(std::thread([W,H,maxIter,&num_line,&img]()
            { while(num_line<H) { num_line++;
              compLineMandelbrot(W,H,maxIter,num_line,img); } } ));
    }
    while ( num_line < H ) { num_line++;compLineMandelbrot(num_line,img); }
    for ( auto& t : threads ) t.join();
}
```

Cas d'interblocage avec les mutex

```
if ( pid == 0 ) {  
    S.lock();  
    Q.lock();  
    ...  
    Q.unlock();  
    S.unlock();  
else if ( pid == 1 ) {  
    Q.lock();  
    S.lock();  
    ...  
    S.unlock();  
    Q.unlock();  
}
```

Interblocage impossible avec l'atomicité !

Vue d'ensemble d'OpenMP

Principe

Intégré aux compilateurs : option de compilation (`-fopenmp`) + directives de compilation `# pragma omp` ;

Définition de régions parallèles avec déclaration variables partagées/privées

Possibilité d'alterner entre régions séquentielles et parallèles.

Région parallèle

Peut être une boucle parallèle : répartition statique ou dynamique

Plusieurs sections de code en parallèle;

Même section de code exécutée par plusieurs threads.

Contrôle du nombre de thread par directive ou variable d'environnement `OMP_NUM_THREADS`

Affinité via variable d'environnement : dépend du compilateur.

Déclaration d'une région parallèle

```
# include <iostream>
# include <omp.h>

int main() {
    float a;
    int p;
    a = 92290; p = 0;
    # pragma omp parallel
    { // Début de la région parallèle
        p = omp_in_parallel();
        std::cout << "a=" << a << " et p=" << p << std::endl;
    }
    return 0;
}
```

Sortie du programme

a = 92290 et p = 1

a = 92290 et p = 1

Déclaration d'une région parallèle

```
# include <iostream>
# include <omp.h>

int main() {
    float a = 92290;
    # pragma omp parallel default(none) private(a) shared(std::cout)
    { // Début de la région parallèle
        a = a + 290;
        std::cout << "a=a" << a << std::endl;
    }
    return 0;
}
```

Sortie du programme

a = 290

a = 290

Déclaration d'une région parallèle

```
# include <iostream>
# include <omp.h>

int main() {
    float a = 92000;
    # pragma omp parallel default(none) firstprivate(a) shared(std::cout)
    { // Début de la région parallèle
        a = a + 290;
        std::cout << "a=" << a << std::endl;
    }
    return 0;
}
```

Sortie du programme

a = 92290

a = 92290

Étendue d'une région parallèle

```
# include <iostream>
# include <omp.h>

void function() {
    double a = 92290;
    a += omp_get_thread_num();
    std::cout << "a=" << a << std::endl;
}

int main() {
# pragma omp parallel
{
    function();
}
    return 0;
}
```

Sortie du programme

a = 92290

a = 92291

Étendue d'une région parallèle

```
void function(double& a, double& b) {  
    b = a + omp_get_thread_num();  
    std::cout << "b=" << b << std::endl;  
}  
  
int main()  
{  
    double a = 92290, b;  
    #pragma omp parallel shared(a) private(b)  
    {  
        function(a,b);  
    }  
    return 0;  
}
```

Sortie du programme

b = 92290

b = 92291

Allocation dynamique et région parallèle

```
# include <iostream>
# include <omp.h>

int main() {
    int nbTaches, i, deb, fin, rang, n = 1024;
    double* a;

    # pragma omp parallel
    { nbTaches = omp_get_num_threads(); }
    a = new double[n*nbTaches];

    # pragma omp parallel default(none) private(deb,fin,rang,i) \
        shared(a,n,std::cout)
    {
        rang = omp_get_thread_num();
        deb = rang*n; fin = (rang+1)*n-1;
        for ( i = deb; i <= fin; i++ ) a[i] = 92290. + double(i);
        std::cout << "Rang:" << rang << "A[" << deb << "]" << a[deb]
            << ", A[" << fin << "]" << a[fin] << std::endl;
    }
    delete [] a;
    return 0;
}
```

Réduction en OpenMP

```
int main() {  
    int s = 0;  
# pragma omp parallel default(none) reduction(+:s)  
    {  
        s = omp_get_thread_num()+1;  
    }  
    std::cout << "s=" << s << std::endl;  
    return EXIT_SUCCESS;  
}
```

Cette application affichera $s = 3$ sur deux threads.

Division des boucles parallèles

Parallélisation boucle

Se fait à l'aide d'une clause `for`;

Boucles infinies non parallélisables (`do ... while`);

Trois modes de parallélisation via `schedule` : Statique, dynamique ou guidé (non abordé ici).

Par défaut, répartition statique

Synchronisation globale à la fin de la boucle, sauf si clause `nowait` spécifié.

Division des boucles parallèles

Parallélisation de Mandelbrot avec équilibre des tâches :

```
/* Calcul de l'ensemble de Mandelbrot en OpenMP */  
std::vector<int> compMandelbrot( int W, int H, int maxIter ) {  
    std::vector<int> img(W*H);  
#   pragma omp parallel for schedule(dynamic)  
    for ( int i = 0; i < H; ++i )  
        compLineMandelbrot( W,H, maxIter , i , img );  
    return img;  
}
```

Parallélisation boucles avec réduction

```
const int n = 5;
int i, s = 0, p = 1, r = 1;

# pragma omp parallel for reduction(+:s) reduction(*:p,r)
for ( i = 1; i <= n; ++i ) {
    s += 1;
    p *= 2;
    r *= 3;
}
std::cout << "su" << s << " ,pu" << p << " ,ru" << r << std::endl;
```

ce qui affichera à l'exécution :

s = 5, p = 32, r = 243;

Sections parallèles

```
# pragma omp parallel private(i)
{
#   pragma omp sections nowait
  {
#     pragma omp section
      for (int i = 0; i < 10; ++i)
          std::cout << "Thread_one!<u><u>" << i << std::endl;
#     pragma omp section
      for (int i = -10; i < 0; i += 2)
          std::cout << "Thread_two!<u><u>" << i << std::endl;
  }
}
```

clause single

Section uniquement exécutée que par un thread...

```
\begin{lstlisting}
#pragma omp parallel default(none) private(a,rang)
{
    a = 92290.;
    # pragma omp single
    {
        a = -92290.;
    }
    rang = omp_get_thread_num();
    std::cout << "rang" << rang << " : a=" << a << std::endl;
}
```

Sur deux threads :

rang 0 : a = 92290.

rang 1 : a = -92290.

clause master

Section uniquement exécutée par le thread principal :

```
#pragma omp parallel default(none) private(a,rang)
{
    a = 92290.;
    #pragma omp master
    {
        a = -92290.;
    }
    rang = omp_get_thread_num();
    std::cout << "rang" << rang << " : a=" << a << std::endl;
}
```

rang 0 : a = -92290.

rang 1 : a = 92290.

Synchronisation

```
double *a, *b;
int i, n=5;
#pragma omp parallel
{
    #pragma omp single
    { a = new double[n]; b = new double[n]; }
    #pragma omp master
    { for (i = 0; i < n; i++)
        a[i] = (i+1)/2.; }
    #pragma omp barrier
    #pragma for schedule(static)
    for (i=0; i < n; i++) b[i] = 2.*a[i];
    #pragma omp single nowait
    { delete [] a; }
}
printf("Buequalu:");
for (i = 0; i < n; i++) printf("%7.5lg\t",b[i]);
printf("\n");
```

Atomicité et section critique

Même notions que pour les threads :

Atomicité :

```
int counter = 100, rank;  
# pragma omp parallel private(rank)  
{  
    rank = omp_get_thread_num();  
# pragma omp atomic  
    counter += 1;  
    printf("Rank: %d, counter: %d\n", rank, counter);  
}  
printf("Final counter: %d\n", counter);
```

Section critique :

```
int s = 0, p = 1;  
# pragma omp parallel  
{  
# pragma omp critical  
    {  
        s += 1; p *= 2;  
    }  
}  
printf("s: %d, p: %d\n", s, p);
```

Vue d'ensemble

Bibliothèque template C++ mise en œuvre par Intel;

License apache;

Boucles parallèles

Algorithmes de réduction;

Gestion graphe de tâches en parallèle;

Gestion concurrence entre threads;

Politique d'allocation pour optimisation cache en multithread;

Conteneurs (à la STL) supportant la concurrence.

Exemple de code TBB

En reprenant notre éternel Mandelbrot :

```
class CompMandelbrot {
public:
    CompMandelbrot( unsigned W, unsigned H, int maxlter, int* pt_img ) :
        m_W(W), m_H(H), m_maxlter(maxlter), m_pt_img(pt_img) {}
    void operator()( const tbb::blocked_range<int>& r ) const {
        double scaleX = 3./(m_W-1);
        double scaleY = 2.25/(m_H-1);
        for ( int i = r.begin(); i != r.end(); ++i ) {
            ...
        } }
private:
    unsigned m_W, m_H, m_maxlter;
    int* m_pt_img;
};

/* Calcul de l'ensemble de Mandelbrot en OpenMP */
std::vector<int> compMandelbrot( int W, int H, int maxlter ) {
    std::vector<int> img(W*H);
    tbb::parallel_for(tbb::blocked_range<int>(0,H),
        CompMandelbrot(W,H,maxlter,(int*)img.data()));
    return img;
}
```

C++ 2017

Aperçu

Parallélisation d'algorithmes de la STL;

Dans la norme, pas besoin d'outils externes !

```
std::vector<int> v = ...
std::sort(vec.begin(), vec.end()); // standard sequential sort
using namespace std::experimental::parallel;
sort(seq, v.begin(), v.end()); // explicitly sequential sort
sort(par, v.begin(), v.end()); // permitting parallel execution
sort(vec, v.begin(), v.end()); // permitting vectorization as well
// sort with dynamically-selected execution
size_t threshold = ...
execution_policy exec = seq;
if(v.size() > threshold)
{
    exec = par;
}
sort(exec, v.begin(), v.end());
```