JARINGAN DAN PENGOLAHAN DATA PARALEL

LAPORAN PRAKTIKUM

Mohammad Rizka Fadhli Ikang

20921004@mahasiswa.itb.ac.id

31 December 2021

CONTENTS CONTENTS

Contents

1	IN'	TRODUCTION	6
	1.1	Definisi	6
	1.2	Perbedaan Serial Processing dan Parallel Processing	6
	1.3	Cara Kerja Parallel Processing	8
		1.3.1 SISD	8
		1.3.2 SIMD	9
		1.3.3 MISD	9
		1.3.4 MIMD	9
	1.4	Tugas Praktikum	9
	1.5	Server yang Digunakan	10
	1.6	MPI	13
2	ME	CTHOD	14
	2.1	Penjelasan Singkat	14
		2.1.1 <i>Broadcast</i>	14
		2.1.2 <i>Scatter</i>	15
		2.1.3 <i>Gather</i>	15
		2.1.4 Point to Point	15
	2.2	Metode Integral Numerik	15
		2.2.1 Metode Titik Tengah (Midpoint)	15
		2.2.2 Simulasi Monte Carlo	16
	2.3	Menghitung π	16
	2.4	Penjumlahan dan Perkalian Matriks	16
3	RE	SULT AND DISCUSSION	17
	3.1	Soal I	17
		Jawab	17
	3.2	Soal II	19
		Jawab	19

CONTENTS	CONTENTS
3.3 Soal III	19
4 CONCLUSION	20
REFERENCES	21

LIST OF FIGURES

LIST OF FIGURES

List of Figures

1	Ilustrasi Perbedaan Serial dan Parallel Processing	7
2	Ilustrasi SISD	8
3	Ilustrasi SIMD	9
4	Spesifikasi Server yang Digunakan	11
5	Tampilan Awal Setelah Login ssh	12
6	lscpu dari Server	12
7	htop dari Server	13
8	Versi MPI yang Digunakan	13
9	Flowchart Simulasi Monte Carlo untuk Integral Numerik	16
10	Rekap Runtime Soal I	19
11	Grafik 1/4 Lingkaran dengan r=1	20

LIST OF TABLES

LIST OF TABLES

List of Tables

1 INTRODUCTION

1.1 Definisi

Parallel processing adalah metode komputasi untuk menggunakan dua atau lebih processors untuk menjalankan beberapa tugas secara terpisah atau secara keseluruhan. Setiap komputer yang memiliki lebih dari satu CPUs atau memiliki processor multi cores bisa melakukan parallel processing.¹

1.2 Perbedaan Serial Processing dan Parallel Processing

Perbedaan mendasar dari serial processing dan parallel processing adalah dari segi bagaimana komputer melakukan proses komputasi. Serial processing berarti komputer melakukan tugasnya secara sekuensial (berurutan) menggunakan satu processor. Akibatnya adalah saat melakukan suatu proses yang kompleks, runtime yang diperlukan lebih lama karena processor harus memproses data satu-persatu.

Berbeda halnya dengan parallel processing. Tugas yang dilakuan komputer didistribusikan kepada sejumlah processors untuk diolah secara bersamaan. Konsekuensinya adalah runtime komputasi lebih singkat. Namun perlu diperhatikan dengan seksama bahwa tidak semua tugas bisa kita buat paralelisasinya dan cara kita menulis algoritma atau coding harus disesuaikan.

Kenapa tidak semua tugas bisa diparalelisasi?

Beberapa tugas sekuensial yang tidak bisa dihindari tidak bisa diparalelisasi.

Sebagai contoh:

- 1. Looping yang prosesnya tidak saling bergantung bisa diparalelisasi. Misalkan ada suatu fungsi untuk menghitung suatu array bisa diparalelisasi dengan cara memecah array tersebut untuk diproses bersamaan di beberapa processors.
- 2. Looping yang prosesnya saling bergantung tidak bisa diparalelisasi. Misalkan suatu looping ke i nilainya bergantung pada proses looping ke i-1.

¹https://searchdatacenter.techtarget.com/definition/parallel-processing

Berikut adalah ilustrasi perbedaan serial dan parallel processing:

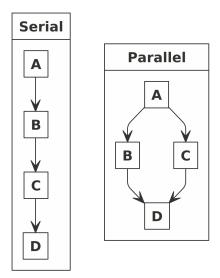


Figure 1: Ilustrasi Perbedaan Serial dan Parallel Processing

1.3 Cara Kerja Parallel Processing

Untuk melakukan parallel processing, dibutuhkan hardware dan software yang mendukung hal tersebut. Secara hardware dibutuhkan komputer dengan multiple cores processors atau dibutuhkan beberapa komputer yang digabung menjadi satu kesatuan. Secara software dibutuhkan tidak hanya Python tapi juga middleware bernama Open MPI. Bagian hardware dan software ini akan dibahas pada bagian selanjutnya.

Pada sistem parallel processing terdiri dari beberapa unit processors dan beberapa unit memory. Ada dua teknik berbeda yang digunakan untuk mengakses data di unit memory, yaitu: shared memory address dan message passing.

Berdasarkan cara mengorganisasikan memori ini komputer bisa dibedakan menjadi shared memory parallel machine dan distributed memory parallel machine.

Ada empat model komputasi yang dikenal dalam taksonomi Flynn, yaitu:

- 1. SISD (Single Instruction, Single Data)
- 2. SIMD (Single Instruction, Multiple Data)
- 3. MISD (Multiple Instruction, Single Data)
- 4. MIMD (Multiple Instruction, Multiple Data)

1.3.1 SISD

Komputer ini adalah tipikal komputer konvensional yang hanya memiliki satu *processor* dan satu instruksi yang dieksekusi secara serial. Komputer jenis ini tidak bisa melakukan *parallel* processing.



Figure 2: Ilustrasi SISD

1.3.2 SIMD

Komputer ini memiliki lebih dari satu *processor* tapi hanya mengeksekusi satu instruksi secara paralel pada data yang berbeda pada level *lock-step*. Contohnya adalah komputer vektor.

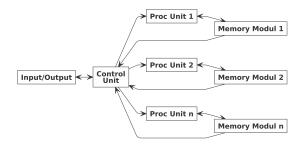


Figure 3: Ilustrasi SIMD

1.3.3 MISD

Komputer jenis ini belum diciptakan karena secara arsitekturnya tidak mudah dipahami. Secara teori komputer ini memiliki satu *processor* dan mengeksekusi beberapa instruksi secara paralel.

1.3.4 MIMD

Komputer berarsitektur ini paling banyak digunakan untuk membangun *super computer*. Komputer ini memiliki lebih dari satu *processors* dan mengeksekusi lebih dari satu instruksi secara paralel.

1.4 Tugas Praktikum

Pada praktikum ini, saya akan mengerjakan:

- Dua buah tugas terkait penyelesaian integral secara numerik memanfaatkan metode dikritisasi nilai tengah (midpoint) dan simulasi Monte Carlo.
- Satu buah tugas terkait penjumlahan dan perkalian matriks $n \times n$.

Ketiga tugas tersebut akan diselesaikan menggunakan serial dan parallel processing.

1.5 Server yang Digunakan

Pada praktikum kali ini, saya tidak bisa menggunakan server **HPC** yang disediakan oleh ITB karena masalah koneksi. Oleh karena itu, saya menggunakan server lain agar bisa menduplikasi apa yang seharusnya dikerjakan di server ITB.

Saya menggunakan server virtual machine milik Google Cloud². Server ini memiliki processor Intel Xeon 8 cores. Hostname dari server ini saya beri nama praktikum.

Server ini disewa menggunakan free credit yang kita dapatkan saat mengaktifkan layanan Google Cloud menggunakan akun Google.

²https://ikanx101.com/blog/vm-cloud/

Berikut adalah spesifikasinya:

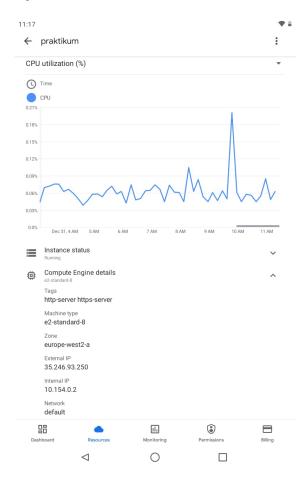


Figure 4: Spesifikasi Server yang Digunakan

Server ini bisa diakses menggunakan command line menggunakan ssh langsung ke IP Public yang diberikan Google.

```
| Sugnort | 18 | Sugn
```

Figure 5: Tampilan Awal Setelah Login ssh

Server ini berjalan di operating system Ubuntu Linux 20.04 LTS.

Berikut adalah tampilan hasil 1scpu:

```
Last login: Fri Dec 31 02:40:18 2021 from 111.94.196.248

Lompratikum: -5 iscpu

485.64

Politos-mode(s): 22-bit, 64-bit

Byte Order: Little Endian

Address sizes: 46 bits physical, 48 bits virtual

CPU(s): 8

On-line CPU(s) list: 0-7

Throad(s) per core: 2

Core(s) per socket: 4

SAMA mode(s): 1

Model: 79

Model name: Intel(R) Xeon(R) CPU @ 2.20GHz

CPU Hiz: 200.02

GROWNER: 400.02

GROWNER:
```

Figure 6: lscpu dari Server

1.6 MPI 1 INTRODUCTION

Berikut adalah tampilan hasil htop:

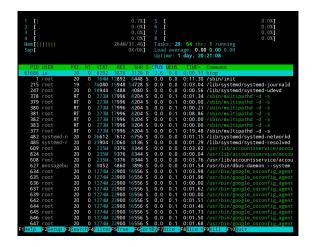


Figure 7: htop dari Server

1.6 MPI

Secara default Python sudah ter-install di server namun tidak untuk Open MPI. Oleh karena itu, salah satu langkah yang perlu dilakukan adalah meng-install-nya terlebih dahulu (Jarno Rantaharju and Bennet 2019).

Pada Ubuntu, proses instalasinya bisa kita lakukan dengan mengetikkan perintah berikut ini di command line:

sudo apt install openmpi-bin openmpi-dev openmpi-common openmpi-doc libopenmpi-dev Setelah proses instalasi selesai, kita bisa mengecek versi Open MPI yang berjalan di server

sebagai berikut:



Figure 8: Versi MPI yang Digunakan

Pada Python, saya perlu meng-install library mpi4py dengan perintah:

sudo apt install python3-mpi4py

Oleh karena saya menjalankan program Python praktikum di server sendiri (tanpa ada user lain), maka saya tidak melakukan instalasi SLURM.

2 METHOD

Pada praktikum ini, kita akan melakukan *parallel processing* menggunakan Python versi 3.8.10 di *server* berbasis Linux Ubuntu OS. Ada beberapa metode *parallel processing* yang hendak dilakukan, yakni:

- 1. Broadcast,
 - Broadcast-gather,
 - Broadcast-reduce,
- 2. Scatter,
 - Scatter-reduce,
 - Scatter-gather,
- 3. Gather,
- 4. Reduce,
- 5. Multi-processing,
- 6. Multi-thread,
- 7. Point to point.

Kemudian semua metode parallel processing ini akan dibandingkan runtime-nya dengan serial processing.

2.1 Penjelasan Singkat

$2.1.1 \quad Broadcast$

Merupakan metode komunikasi kolektif di mana satu proses mengirim data yang sama ke proses lainnya.

2.1.2 Scatter

Secara fungsi, broadcast dan scatter hanya memiliki perbedaan pada perintah yang digunakan. Selain itu scatter dapat mengirim potongan data dalam array ke proses yang berbeda. Perlu diperhatikan bahwa jumlah tasks yang dibagikan tidak boleh melebihi julah processors.

2.1.3 Gather

Fungsi ini melakukan kebalikan dari *scatter*, yakni dengan mengumpulkan semua data yang diterima.

2.1.4 Point to Point

Operasi point to point (**P2P**) terdiri dari pertukaran pesan antara dua proses. Setiap operasi pengiriman akan disinkronkan secara sempurna dengan operasi penerimaan (send - receive).

2.2 Metode Integral Numerik

Ada beberapa metode numerik yang bisa digunakan untuk menghitung suatu integral dari fungsi kontinu. Pada praktikum ini, saya akan menggunakan metode titik tengah dan simulasi Monte Carlo untuk mengerjakan dua soal integral numerik.

2.2.1 Metode Titik Tengah (*Midpoint*)

Metode titik tengah merupakan salah satu cara perhitungan integral numerik dari fungsi kontinu melalui dikritisasi fungsi (MathLibretexts 2021). Prinsip yang digunakan adalah penjumlahan deret **Riemann**.

2.2.1.1 Definisi

Misalkan f(x) kontinu di selang [a, b]. Jika diambil suatu n bilangan bulat positif, kita bisa membagi selang tersebut menjadi partisi-partisi kecil berikut: $\Delta x = \frac{b-a}{n}$.

Tuliskan $m_i = x_i + \frac{\Delta}{2}$ sebagai titik tengah di partisi ke- i, maka: $\int_a^b f(x)dx$ bisa didekati dengan $n \sum_{i=1}^n f(m_i) \Delta x_i$.

2.3 Menghitung π 2 METHOD

2.2.2 Simulasi Monte Carlo

Berbeda dengan metode titik tengah, ide dasar dari simulasi Monte Carlo adalah dengan melakukan generating sejumlah titik secara random pada selang integral dan menghitung nilai fungsinya³. Berikut adalah flowchart-nya:

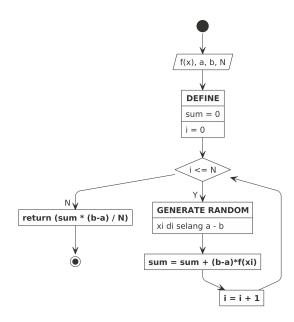


Figure 9: Flowchart Simulasi Monte Carlo untuk Integral Numerik

2.3 Menghitung π

Untuk menghitung nilai π pada soal kedua, saya akan menggunakan fungsi berikut:

$$\int_{0}^{1} 4\sqrt{1-x^{2}}$$

2.4 Penjumlahan dan Perkalian Matriks

Pada soal ketiga, saya menggunakan matriks berukuran $n \times n$ dengan $n = numCores^2 = 8^2 = 64$. Dengan isi dari matriks A dan B di-generate secara random melalui numpy.

³https://ikanx101.com/blog/integral-tentu/

3 RESULT AND DISCUSSION

Pada tugas praktikum ini, kita akan membandingkan runtime antara berbagai metode parallel processing dengan serial processing. Perlu saya ingatkan kembali bahwa server Google Cloud yang saya pakai memiliki 8 cores.

3.1 Soal I

Hitung integral $\int_0^1 x^2 dx$ dengan $n = 10^8$.

Jawab

Secara analitik, kita bisa hitung bahwa:

$$\int_0^1 x^2 dx = \frac{x^3}{3} \Big|_0^1 = \frac{1}{3} \simeq 0.333333..$$

Berikut adalah program serial processing yang dibuat:

```
import time
# hitung waktu mulai
mulai = time.time()
# bikin fungsi f(x)

def fx (x):
    return(x**2)
# bikin fungsi untuk integral numerik

def int_numeric (a,b,n):
    # set terlebih dahulu agar tidak error pada tipe variabel
    n = int(n)
    a = float(a)
    b = float(b)
    sum = float(0)
# hitung selang integrasi diksritisasi
```

```
h = (b-a) / n
   # mulai iterasi untuk menghitung penjumlahan
   for i in range(n):
     xi = a + h/2 + i*h
     sum = sum + fx(xi)
   # kalikan dengan h untuk menjadi full integral
   sum = h * sum
   return(sum)
# initial condition
a = 0
b = 1
n = 10**8
# hitung soal
nilai = int_numeric(a,b,n)
print("Nilai integral f(x) dx adalah: ",nilai)
# hitung waktu selesai
end = time.time()
waktu = end - mulai
print(waktu)
# selesai
print("DONE")
```

Hasil *runtime* program di atas adalah 27.43908143043518 detik.

Berikut adalah grafik rekap runtime dari semua parallel processing dan perbandingannya:

Rekap Runtime Serial vs Parallel Processing dalam detik Penyelesaian Soal I

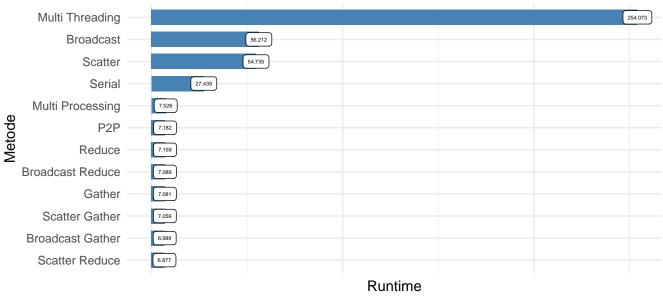


Figure 10: Rekap Runtime Soal I

3.2 Soal II

Hitung nilai π dengan menyelesaikan: $\int_0^1 4\sqrt{1-x^2}$ dengan $n=10^8$.

Jawab

Perhatikan grafik $f(x) = \sqrt{1 - x^2}, x \in [0, 1]$ berikut ini:

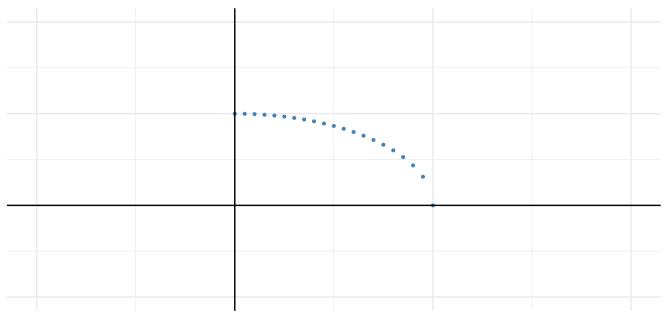
3.3 Soal III

Buatlah program Python untuk menyelesaikan persoalan terkait dengan penjumlahan dan perkalian matriks.

Dibuat oleh 20921004

1/4 Lingkaran dengan r = 1

Ilustrasi Soal II



Dibuat oleh 20921004

Figure 11: Grafik 1/4 Lingkaran dengan r=1

4 CONCLUSION

REFERENCES

Jarno Rantaharju, Seyong Kim, and Ed Bennet. 2019. "Introduction to Mpi." https://github.com/rantahar/introduction-to-mpi10.5281/zenodo.3274680.

MathLibretexts, Contributor. 2021. "Numerical Integration - Midpoint, Trapezoid, Simpson's Rule." https://math.libretexts.org/@go/page/10269.