# Міністерство Освіти і Науки України Національний Університет "Львівська Політехніка"



Кафедра ЕОМ

# ПАРАЛЕЛЬНЕ ПРЕДСТАВЛЕННЯ АЛГОРИТМІВ.

## Методичні вказівки

до лабораторної роботи з курсу "Паралельні та розподілені обчислення" для студентів спеціальності 123 - "Комп'ютерна інженерія"

Затверджено на засіданні кафедри "Електронні обчислювальні машини" Протокол № \_ від 2021 року

Львів – 2021

### ТЕОРЕТИЧНІ ВІДОМОСТІ.

Можливі два підходи до побудови паралельного представлення алгоритму:

- 1. Векторизація алгоритму представленого послідовно.
- 2. Безпосередньо паралельне представлення:
  - 2.1. Кадри.
  - 2.2. Програми з одноразовим присвоєнням.
  - 2.3. Рекурсивні рівняння.
  - 2.4. Графи залежностей

## 1. Векторизація

Це процес генерації паралельних машинних кодів на основі послідовного алгоритму, записаного на деякій мові програмування. Вона виконується, як правило векторизуючим компілятором (автоматично) і полягає у виявленні та аналізі залежностей між операторами з метою паралельного виконання незалежних, невпорядкованих дій.

## 2. Пряме представлення паралельних алгоритмів

- **2.1.** Kadp опис обислювальних дій в конкретний момент часу. Кадри є найбільш природнім засобом представлення алгоритму, за допомогою якого розробник може перевірити певний математичний алгоритм.
- **2.2.** Програма з одноразовим присвоєнням це форма, в якій кожній змінній присвоюється лише одне значення при виконанні алгоритму.

Приклад.

Розглянемо задачу множення матриці на вектор, яка описується формулою:

$$c_i = \sum_{j=1}^{N} A_{ij} b_j \tag{1}$$

Безпосередня реалізація на послідовній мові програмування (в даному випадку – на мові СІ) має вигляд:

$$for (i=0; i< N; i++) \\ \{ c[i]=0; \\ for (j=0; j< N; j++) \\ c[i]=c[i]+A[i][j]*b[j]; \\ \}$$

В цій програмі с[і] переписується багато разів з метою економії пам'яті. Таким чином, значення с[і] присвоюється більше одного разу. При перетворенні цієї ж програми в програму з одноразовим присвоюванням кількість індексів векора с – зросте:

Тепер, кожному елементу вектора с буде присвоєно лише одне значення, а остаточні значення будуть отримані на останньому кроці ітерації.

2.3. Рекурсивний алгоритм — це алгоритм, який визначається за допомогою правила одноразового присвоювання і є стислим представленням багатьох алгоритмів. Побудова рекурсивного алгоритму зводиться до виведення рекурсивних рівнянь. Дії паралельних алгоритмів адекватно описуються в рекурсивних рівняннях з просторово-часовими індексами якщо один індекс використовується для часу, а інші — для простору (надалі — індексний простір).

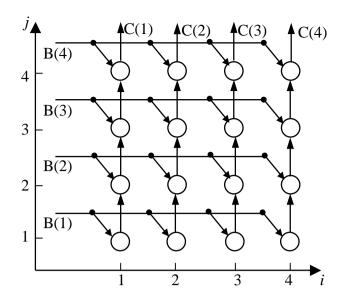
Приклад.

Для випадку множення матриці на вектор, рекурсивне рівняння буде мати вигляд:

$$c_i^{(j+1)} = c_i^{(j)} + A_i^{(j)} * b_i^{(j)}$$
 (2) 
$$a_i^{(j)} = A[i][j];$$
 
$$b_i^{(j)} = b[j]$$
  $j$  – індекс рекурсії.

**2.4.** Граф залежностей (ГЗ) - це граф, який описує залежність обчислень в алгоритмі. ГЗ може розглядатися як графічне представлення алгоритму з одноразовим присвоєнням. ГЗ називається повним, якщо він визначає всі залежності між всіма змінними в індексному просторі. Переважно, операції в вузлах графу не розкриваються, оскільки будуть виконуватися незалежними обчислювальними засобами (часто — процесорними елементами) і граф є скороченим..

Приклад. Для обчислення (1), виходячи з наведеного алгоритму з одноразовим присвоєнням очевидно, що c[i][j+1] безпосередньо залежить від c[i][j], A[i][j], B[j]. Представивши кожну залежність у вигляді дуги між відповідними змінними, що розташовані в індексному просторі, можна отримати  $\Gamma$ 3:



ГЗ для множення матриці на вектор (для N=4) з глобальним зв'язком.

З нього видно, що значення b[j] кожного елемента вектора b має бути розповсюджене у всі індексні точки, що мають однаковий індекс j. Цей тип даних називається "поширюваними" даними. Це означає, що має бути глобальний зв'язок, що не завжди прийнятна умова для обчислювальної системи.

Можна стверджувати, що алгоритм  $\varepsilon$  зчисленним, якщо його повний граф не містить петель і пиклів

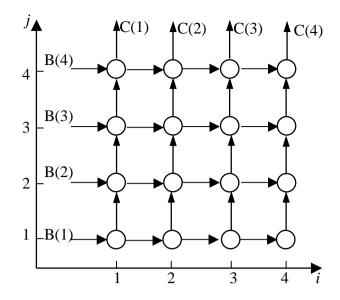
*Локалізований Граф Залежностей*. Алгоритм є локалізований, якщо всі змінні безпосередньо залежать лише від змінних в сусідніх вузлах. Дані, що пересилаються незмінними до всіх вершин графу називаються передаваними, в іншому випадку — це непередавані дані.

*Приклад*. Програма для локалізованого алгоритму має вигляд (b[0][j]=b[j]):

```
for (i=0; i< N; i++) \\ \{ \\ c[i][0]=0; \\ for (j=0; j< N; j++) \\ b[i+1][j]=b[i][j] \\ c[i][j+1]=c[i][j]+A[i][j]*b[i][j]; \\ \}
```

в ній b[i+1][j] безпосередньо залежить від b[i][j], а c[i][j+1] від c[i][j], A[i][j], b[i][j].

Відповідний граф залежностей лише з локальними зв'язками має вигляд:



ГЗ для множення матриці на вектор (для N=4) з локальним зв'язком.

Виходячи з локалізованого ГЗ можна дати означення:

<u>Локально-рекурсивний алгоритм</u> — це алгоритм, відповідний ГЗ якого має лише локальні залежності, тобто розмір задачі не впливає на довжину кожної дуги і більшість вузлів ГЗ складається з операцій одного типу.

### ЗАВДАННЯ.

Запропонувати та реалізувати локально-рекурсивний алгоритм обчислення виразу:

$$Y = A \times B$$
,

де A та B матриці з елементами  $a_{ij}$  та  $b_{ij}$  , відповідно(i,j=1...N), тобто:

$$y_{ij} = \sum_{k=1}^{N} a_{ik} b_{kj} \quad (k=1...N).$$

Тип вхідних послідовностей визначається згідно варіанту.

# ПОРЯДОК ВИКОНАННЯ РОБОТИ

- 1. Написати програму з одноразовим присвоюванням.
- 2. Знайти рекурсивні рівняння (тобто рекурсивний алгоритм).
- 3. Побудувати граф залежностей та виходячи з нього локалізований граф залежностей.
- 4. Оптимізувати граф залежностей, врахувавши тип вхідних даних, тобто усунути зайві фрагменти обчислень.

- 5. Визначити та порівняти кількість арифметичних операцій, що потрібно здійснити при обчисленні виразу за безпосереднім та оптимізованим графами залежностей.
  - 6. Написати програму, що реалізовує локально-рекурсивний алгоритм.
- 7. Зробити висновок про ефективність обчислень виходячи з графу залежностей.

#### 3MICT 3BITУ

- 1. Тема, мета, аналіз завдання.
- 2. Результати виконання роботи, тобто:
  - текст програми з одноразовим присвоюванням;
  - рекурсивні рівняння;
  - локалізований граф залежностей;
  - оптимізований граф залежностей;
  - аналітичні оцінки кількості арифметичних операцій та їх порівняння;
  - текст програми, що реалізовує оптимізований локально-рекурсивний алгоритм;
  - результат роботи програми на довільному наборі вхідних даних, для розмірності п≥3.
- 3. Висновки.

#### ЛІТЕРАТУРА

С.Немногин О.Стесик "Параллельное программирование для многопроцессорних систем" Петербург "БХВ-Петербург", 2002

Томас Бройнль "Паралельне програмування. Початковий курс" Київ "Вища школа, 1997

# ВАРІАНТИ ЗАВДАНЬ

Матриця А задається однозначно і залежить лише від розмірності даних. Для матриці В: заштрихована область — довільні цілі числа, відмінні від нуля, а незаштрихована область — нулі.

варіант №	Тип матриці А	Тип матриці В
1	n 0 0 0 n-10  0 1	
2	1*2 0 0 0 2*3 0  0 n(n+1)	
3	1111 1 1 . 0 . 1 1 1111	
4	111111 011110  011110 111111	
5	100001 110011  110011 100001	
6	n 0 .0 0 n-1 n 0 0 n-2 n-1 n , 1 2 3 n 1 2 3 n	
7	1 2 3 n  n-2 n-1 n n-1 n 00 n 0 .00	
8	1 2 3 n-1 n 2 1 2 n-2 n-1 3 2 1 n-3 n-2 n-1 n-2 n-3 1 2  n n-1 n-2 2 1	
9	111111 222220 333300  n00000	
10	123n 123n  123n	

# ВАРІАНТИ ЗАВДАНЬ

Матриця А задається однозначно і залежить лише від розмірності даних. Для матриці В: заштрихована область — довільні цілі числа, відмінні від нуля, а не заштрихована область — нулі.

варіант №	Тип матриці А	Тип матриці В
11	n 0 0 0 n-10  0 1	
12	1*2 0 0 0 2*3 0  0 n(n+1)	
13	1111 1 1 . 0 . 1 1 1111	
14	111111 011110  011110 111111	
15	100001 110011  110011 100001	
16	n 0 .0 0 n-1 n 0 0 n-2 n-1 n  1 2 3 n 1 2 3 n	
17	n-2 n-1 n n-1 n 00 n 0 .00	
18	1 2 3 n-1 n 2 1 2 n-2 n-1 3 2 1 n-3 n-2 n-1 n-2 n-3 1 2  n n-1 n-2 2 1	
19	111111 222220 333300  n00000	
20	123n 123n  123n	

# ВАРІАНТИ ЗАВДАНЬ

Матриця А задається однозначно і залежить лише від розмірності даних. Для матриці В: заштрихована область — довільні цілі числа, відмінні від нуля, а не заштрихована область — нулі.

варіант №	Тип матриці А	Тип матриці В
21	n 0 0 0 n-10  0 1	
22	1*2 0 0 0 2*3 0  0 n(n+1)	
23	1111 1 1 . 0 . 1 1 1111	
24	111111 011110  011110 111111	
25	100001 110011  110011 100001	
26	n 0 .0 0 n-1 n 0 0 n-2 n-1 n  1 2 3 n	
27	1 2 3 n  n-2 n-1 n n-1 n 00 n 0 .00	
28	1 2 3 n-1 n 2 1 2 n-2 n-1 3 2 1 n-3 n-2 n-1 n-2 n-3 1 2  n n-1 n-2 2 1	
29	111111 222220 333300  n00000	
30	123n 123n  123n	

### Приклад виконання роботи

Матриця А задається однозначно і залежить лише від розмірності даних. Для матриці В: заштрихована область – довільні цілі числа, відмінні від нуля, а незаштрихована область – нулі.

#### Варіант завдання:

```
1 2 3 ... n-1 n

2 1 2 ... n-2 n-1

3 2 1 ... n-3 n-2

...

n-1 n-2 n-3 ... 1 2

n n-1 n-2 ... 2 1
```

```
1.Рекурсивні рівняння: C_{ij}^{(k+I)} = C_{ij}^{(k)} + A_{ik}^{(j)} * B_{kj}^{(i)}, де A_{ij}^{(k)} = A[i,k,j], B_{ij}^{(k)} = B[k,j,i] k,i,j - індекси рекурсії.
```

Цикл Загального алгоритму множення матриць.

Як бачимо, в цій програмі MatrixR[k,l] переписується багато разів з метою економії пам'яті. Таким чином, значення MatrixR[k,l] присвоюється більше одного разу. І так як цей алгоритм не оптимізований, кількість операцій над даними більша ніж в оптимізованому локально-рекурсивному алгоритмі, результати порівнянь яких можна побати далі в таблиці і на графіку.

Цикл алгоритму з одноразовим присвоюванням.

```
\begin{split} &\text{for (int } i=0; \ i < N; \ i++) \\ &\text{for (int } j=0; \ j < N; \ j++) \\ &\text{for (int } k=0; \ k < N; \ k++) \\ &\{ \\ &\text{MatrixY[i, j, k+1] = MatrixY[i, j, k] + MatrixA[i,k]* MatrixB[k,j]; } \end{split}
```

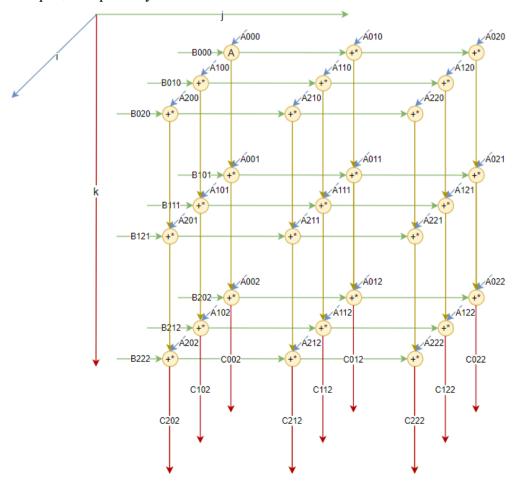
Кожному елементу матриці с буде присвоєно лише одне значення, а остаточні значення будуть отримані на останній грані.

```
Оптимізований Локально-рекурсивний алгоритм.
```

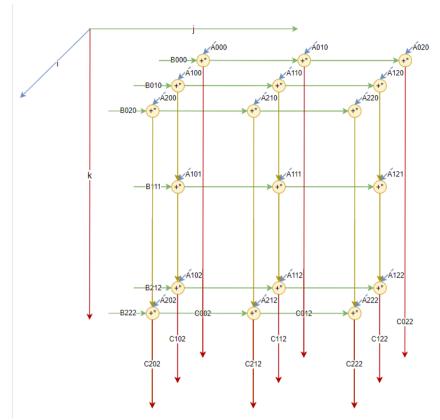
```
\label{eq:continuous_section} \begin{split} & \text{if } (i < N) \\ & \{ \\ & \text{if } (j < N) \\ & \{ \\ & \text{if } (k < N) \\ & \{ \\ & \\ & MA[i, \, k, \, j+1] = MA[i, \, k, \, j]; \end{split}
```

}

Даний алгоритм має меншу кількість операцій через те, що він не виконує операцій над елементами матриць які рівні нулю.



Локалізований ГЗ для множення 2 матриць (для N=3).



Оптимізований Локалізований ГЗ для множення 2 матриць (для N=4).

# Скріни роботи програми:





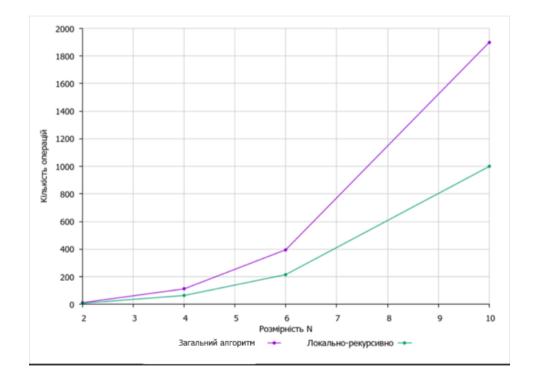
Результати обчислень, які покроково зберігаються у файл: Для  $\mathbf{N} = \mathbf{3}$ :

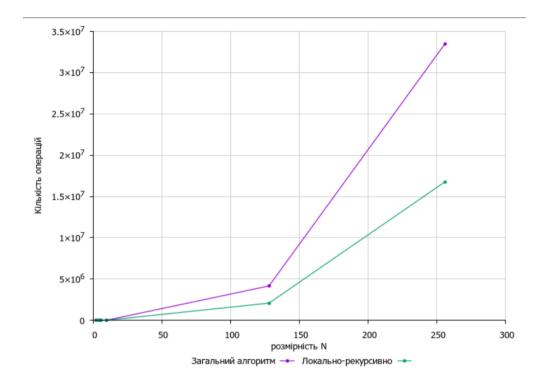
```
матриця А:
1
        2
                3
2
        1
                2
3
        2
                1
матриця В:
7
                9
0
        7
                0
0
        8
                5
Грань1:
                9
7
        9
        18
14
                18
        27
21
                27
Грань2:
7
        23
                9
14
        25
                18
21
        41
                27
Грань3:
        47
                24
7
        41
                28
14
21
        49
                32
                                                   Для N = 4:
матриця А:
                3
                         4
1
        2
                         3
2
        1
                2
        2
                         2
3
                1
4
        3
                2
                         1
матриця В:
                1
                         2
1
        0
                         5
3
        8
                3
0
        0
                4
                         0
0
        0
                         3
                1
Грань1:
                         2
        0
                1
1
2
                2
                         4
        0
3
        0
                3
                         6
```

Грань	<b>.</b> 2:		
7	16	7	12
5	8	5	9
9	16	9	16
13	24	13	23
Грань	.3:		
7	16	19	12
5	8	13	9
9	16	13	16
13	24	21	23
Грань	<b>.</b> 4:		
7	16	23	24
5	8	16	18
9	16	15	22
13	24	22	26

Дослідження ефективності створеного алгоритму (за кількістю операцій)

	Кількість операцій		
Розмірність	Загальний алгоритм	Локально-	
		рекурсивно	
2	12	8	
4	112	64	
6	396	216	
10	1900	1000	
128	4177920	2097152	
256	33488896	16777216	





Висновки. Як видно з графіків, програма з використанням локально-рекурсивного алгоритму має меншу кількість операцій, і чим більша розмірність N, тим більша різниця між кількістю операцій які виконує той чи інший алгоритм.

Найбільш відомими способами паралельного програмування  $\epsilon$ :

- 1. Threads / Processes
- 2. OpenMP
- 3. MPI

Також існують і інші маловідомі, застарілі або вузькоспеціалізовані програми, такі як GlobalArrays, PVM і т.д.

Бібліотека МРІ надає примітиви для синхронізації і обміну даними.

Основними недоліками MPI  $\epsilon$  те, що одразу задається кількість процесорів, ця кількість  $\epsilon$  фіксованою і задається при запуску програми. Також до недоліків можна віднести складність розробки і відносно високі затрати на синхронізацію і обмін даними.

Додаток А. Код проекту.