

并行程序设计方法学

汤善江 副教授

天津大学智能与计算学部

tashj@tju.edu.cn

<http://cic.tju.edu.cn/faculty/tangshanjiang/>

大纲

- PCAM方法学
 - 划分
 - 通讯
 - 组合
 - 映射
- 并行程序设计模式
- 并行编程框架

大纲

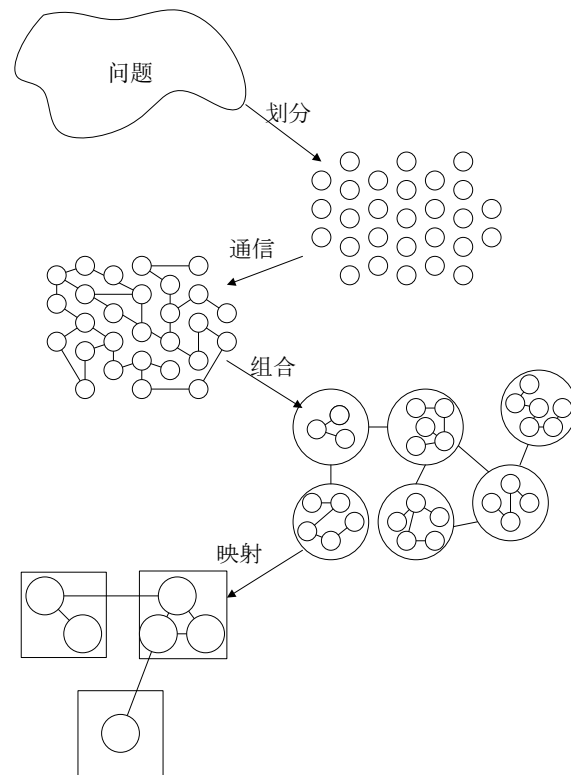
- **PCAM方法学**
 - 划分
 - 通讯
 - 组合
 - 映射
- 并行程序设计模式
- 并行编程框架

PCAM方法学

- 设计并行程序的四个阶段

- 划分(Partitioning)
- 通讯(Communication)
- 组合(Agglomeration)
- 映射(Mapping)

- 划分：分解成小的任务，开拓并发性；
- 通讯：确定诸任务间的数据交换，监测划分的合理性；
- 组合：依据任务的局部性，组合成更大的任务；
- 映射：将每个任务分配到处理器上，提高算法的性能。



划分

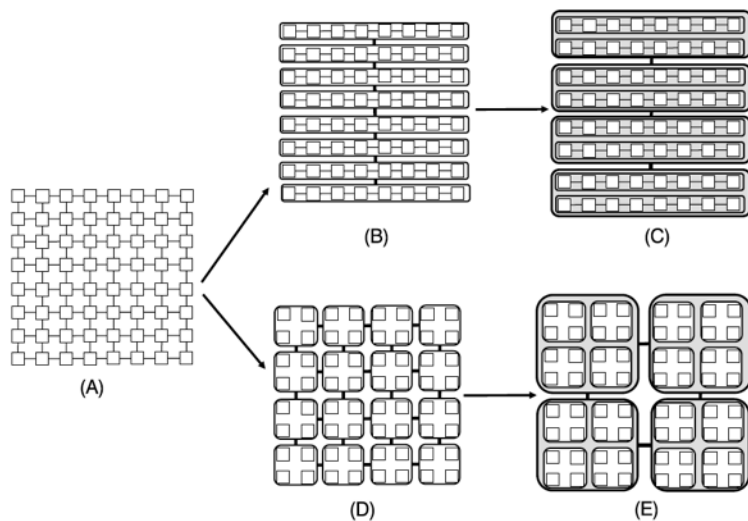
- 方法描述
- 域分解
- 功能分解
- 划分判据

划分方法描述

- 充分开拓算法的并发性和可扩充性;
- 先进行数据分解(称域分解), 再进行计算功能的分解(称功能分解);
- 使数据集和计算集互不相交;
- 划分阶段忽略处理器数目和目标机器的体系结构;
- 主要两类划分:
 - 域分解(domain decomposition)
 - 功能分解(functional decomposition)

域分解

- 划分的对象是数据，可以是算法的输入数据、中间处理数据和输出数据；
- 将数据分解成大致相等的小数据片；
- 划分时考虑数据上的相应操作；
- 如果一个任务需要别的任务中的数据，则会产生任务间的通讯。



域分解

- 一维和二维数据分解

1D



BLOCK



CYCLIC

2D



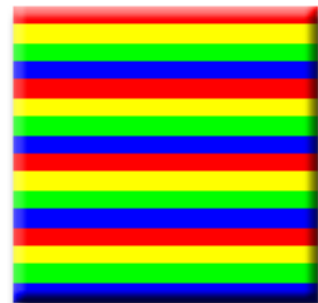
BLOCK, *



*, BLOCK



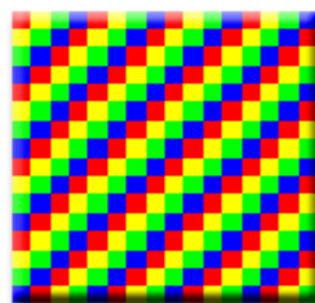
BLOCK, BLOCK



CYCLIC, *



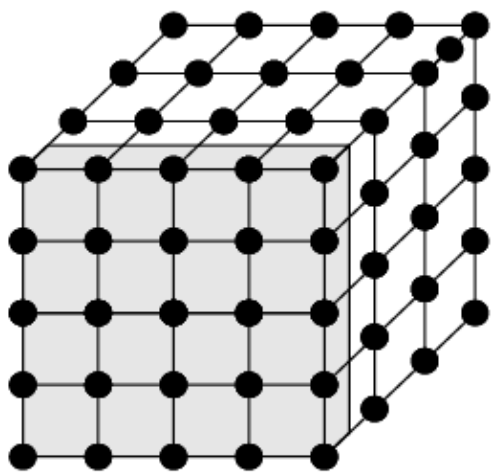
*, CYCLIC



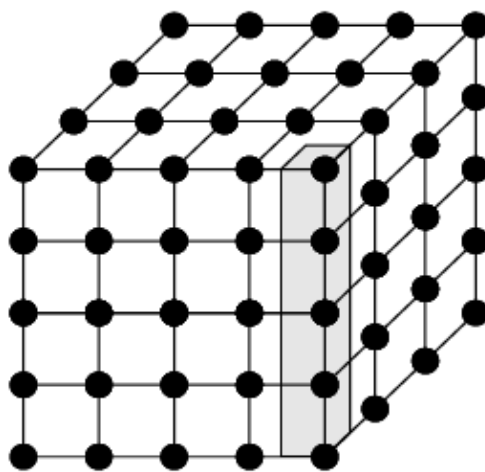
CYCLIC, CYCLIC

域分解

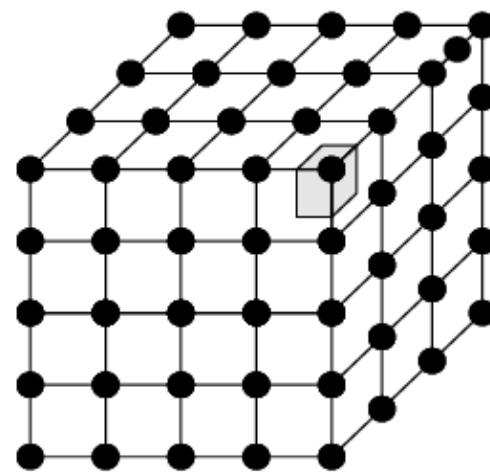
- 三维网格的域分解，各格点上计算都是重复的。



1-D



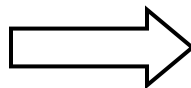
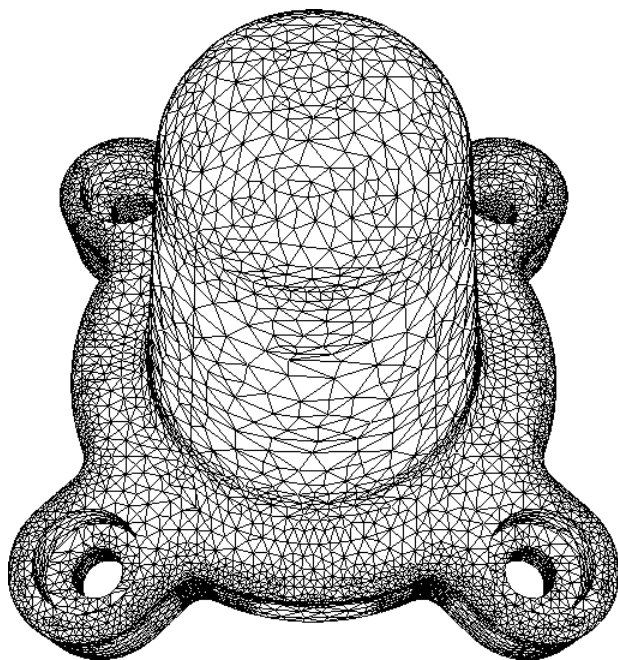
2-D



3-D

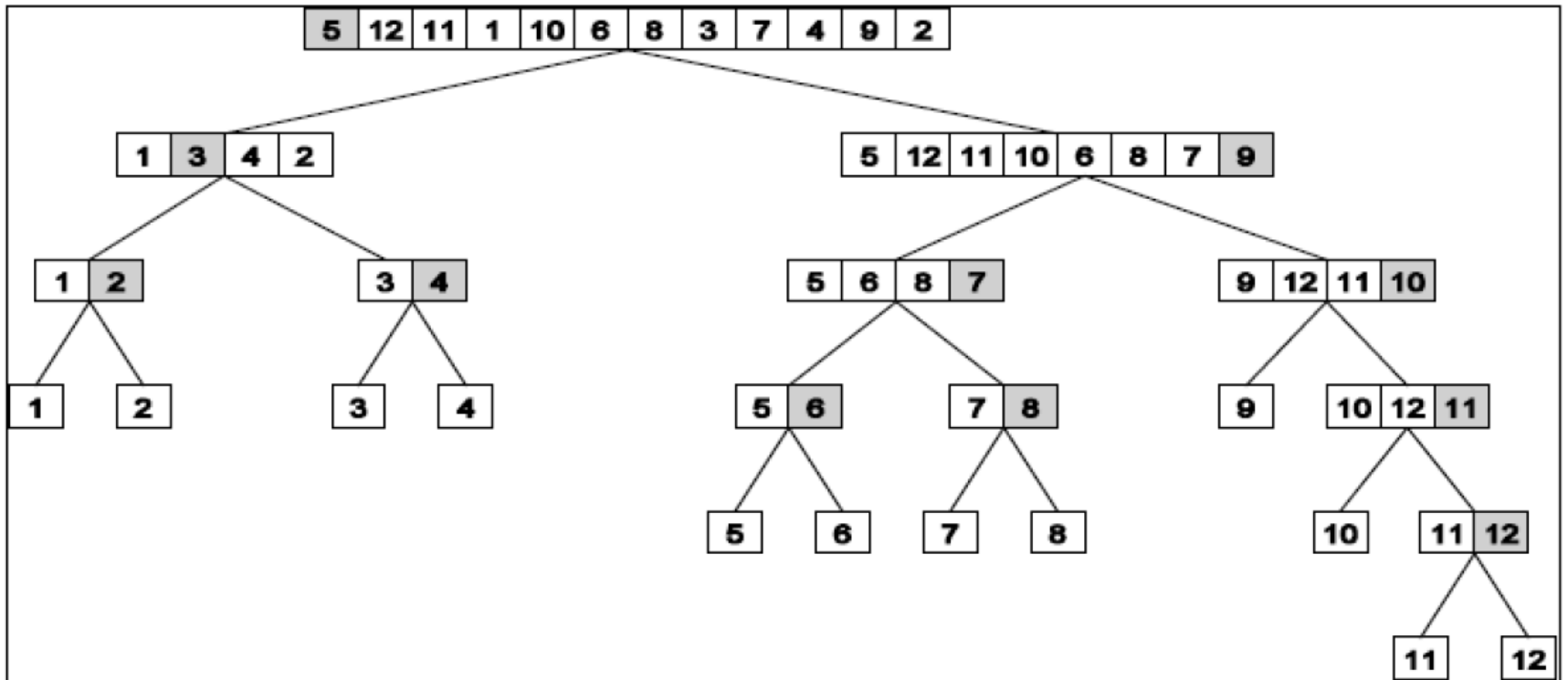
域分解

- 不规则区域的分解示例：



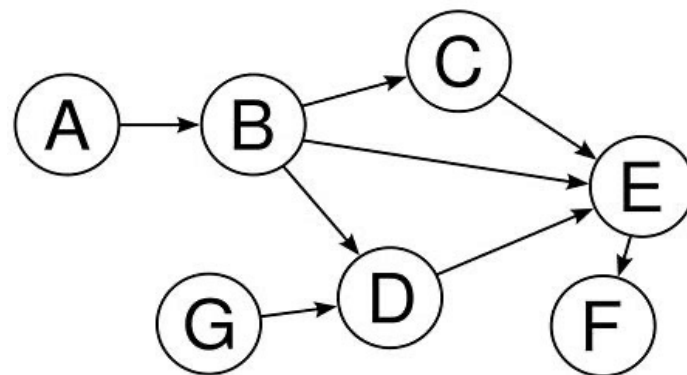
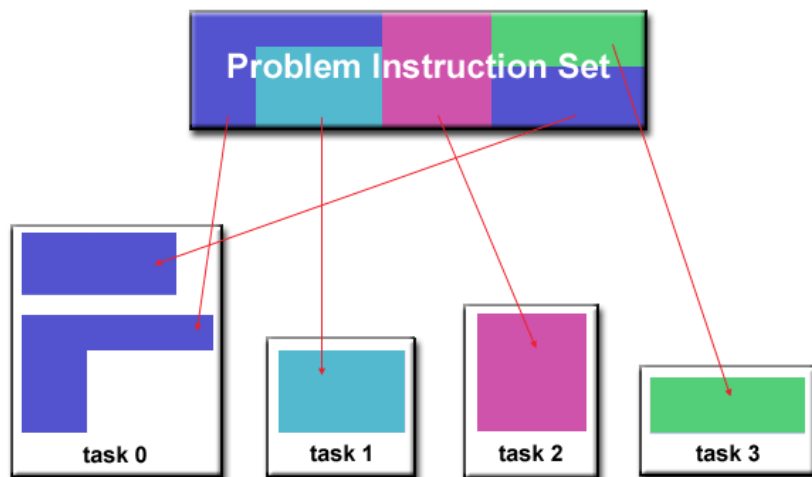
域分解（递归分解）

- 示例：快速排序



功能分解（任务分解）

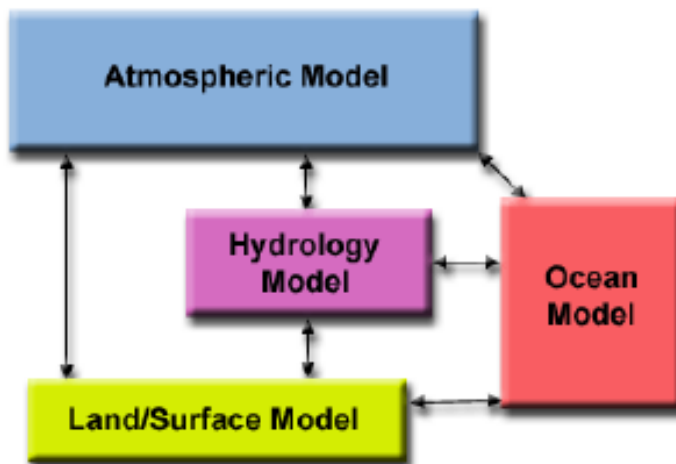
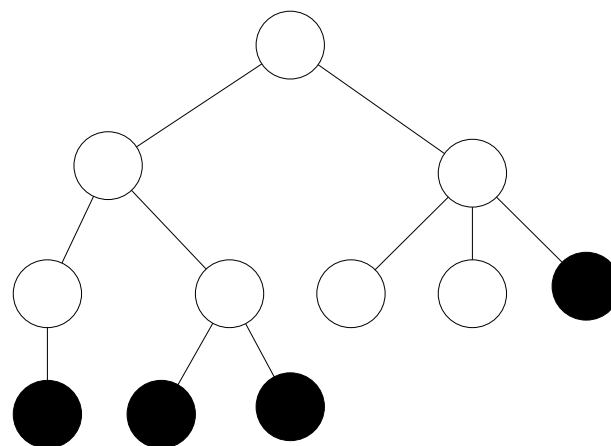
- 划分的对象是计算，将计算划分为不同的任务，其出发点不同于域分解
- 划分后，研究不同任务所需的数据。
 - 如果这些数据不相交，则划分成功；
 - 如果数据有相当的重叠，意味着要重新进行域分解和功能分解；
- 功能分解是一种更深层次的分解。



功能分解

- 示例1: 搜索树

- 搜索树没有明显的可分解的数据结构，但易于进行细粒度的功能分解：开始时根生成一个任务，对其评价后，如果它不是一个解，就生成若干叶结点，这些叶结点可以分到各个处理器上并行地继续搜索。



- 示例2: 气候模型

划分判据

- 是否具有灵活性？
- 是否避免了冗余计算和存储？
- 任务尺寸是否大致相当？
- 任务数与问题尺寸是否成比例？
- 功能分解是一种更深层次的分解，是否合理？

大纲

- **PCAM方法学**

- 划分
- **通讯**
- 组合
- 映射

- 并行程序设计模式

- 并行编程框架

通讯

- 方法描述
- 四种通讯模式
- 通讯判据

通讯方法描述

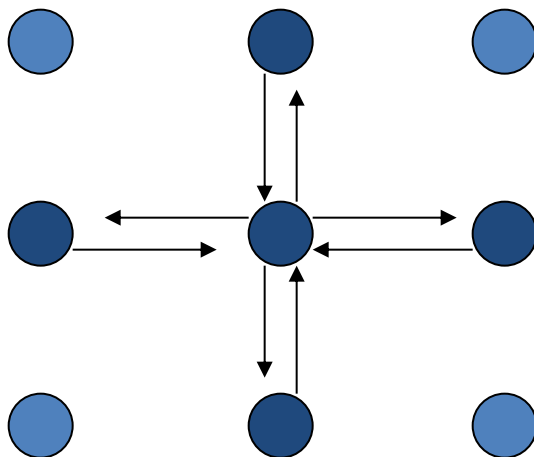
- 通讯是PCAM设计过程的重要阶段；
- 划分产生的诸任务，一般不能完全独立执行，需要在任务间进行数据交流，从而产生了通讯；
- 功能分解确定了诸任务之间的数据流；
- 诸任务是并发执行的，通讯则限制了这种并发性；

四种通讯模式

- 局部/全局通讯
- 结构化/非结构化通讯
- 静态/动态通讯
- 同步/异步通讯

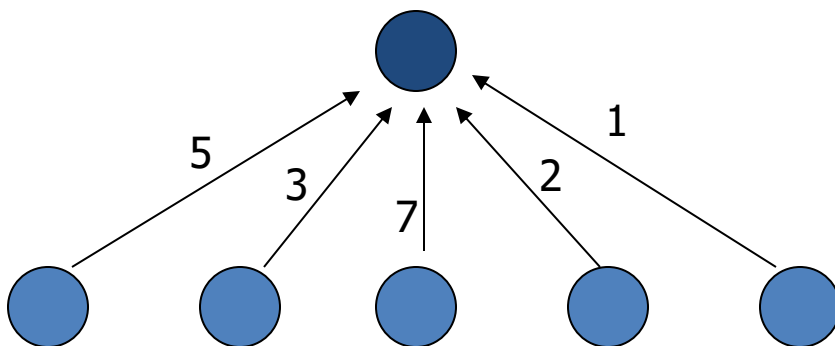
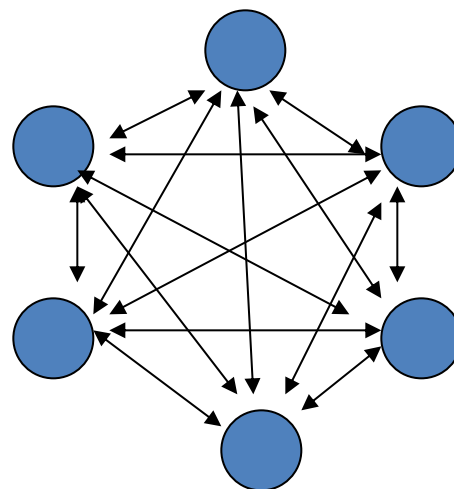
局部通讯

- 通讯限制在一个邻域内



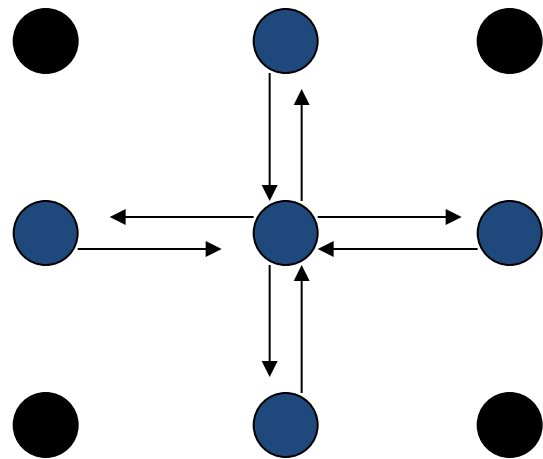
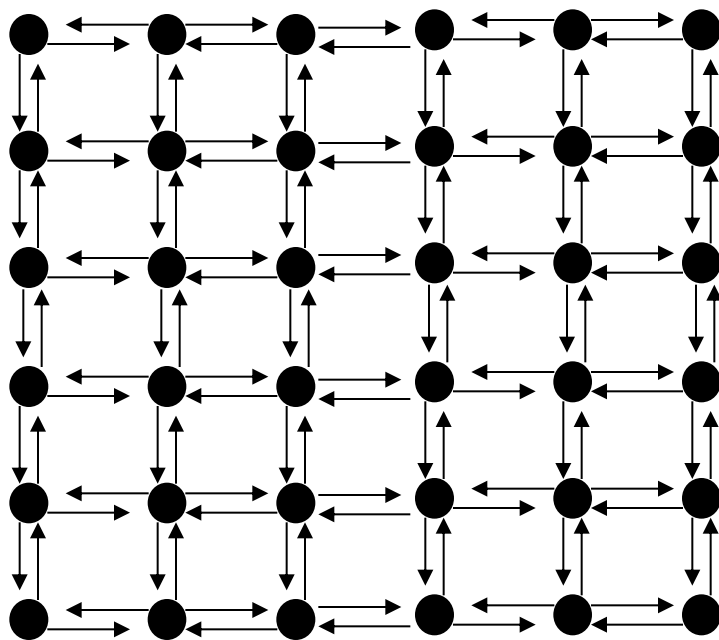
全局通讯

- 通讯非局部的
- 例如：
 - All to All
 - Master-Worker



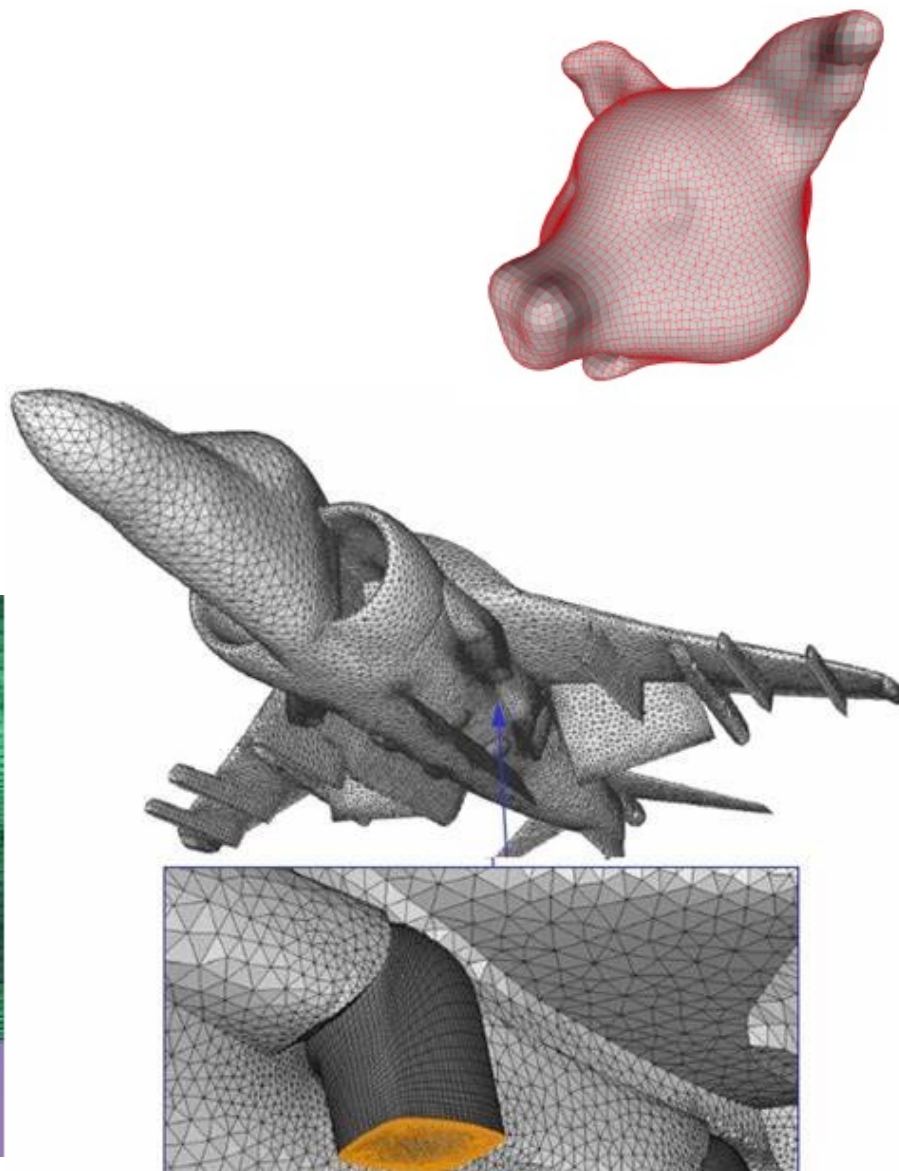
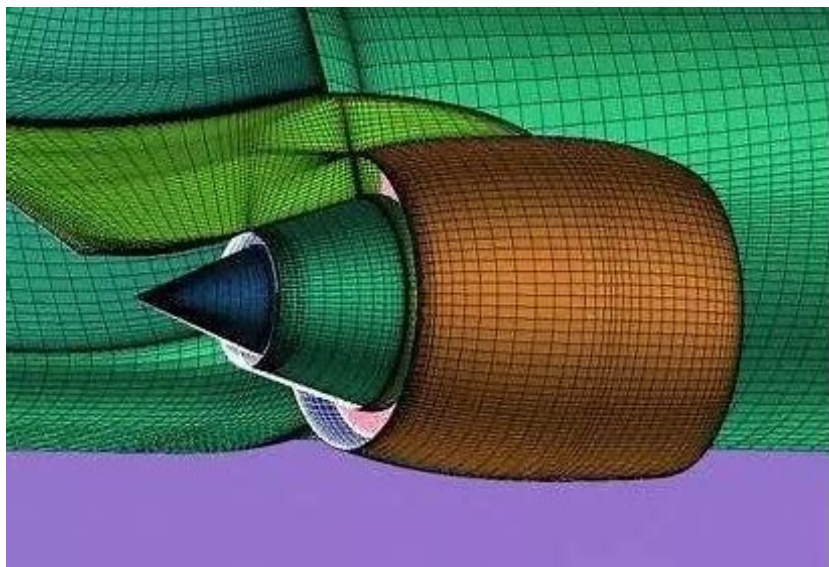
结构化通讯

- 每个任务的通讯模式是相同的；
- 下面是否存在一个相同通讯模式？



非结构化通讯

- 没有一个统一的通讯模式
- 例如：无结构化网格



通讯判据

- 所有任务是否执行大致相当的通讯？
- 是否尽可能的局部通讯？
- 通讯操作是否能并行执行？
- 同步任务的计算能否并行执行？

大纲

- **PCAM方法学**

- 划分
- 通讯
- **组合**
- 映射

- 并行程序设计模式

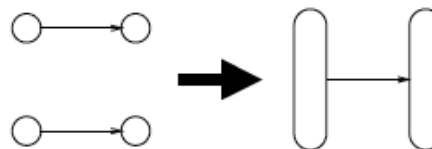
- 并行编程框架

组合

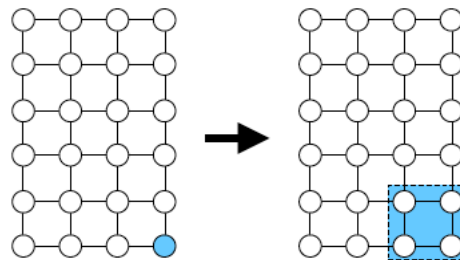
- 方法描述
- 表面-容积效应
- 重复计算
- 组合判据



提升数据本地性



优化通信



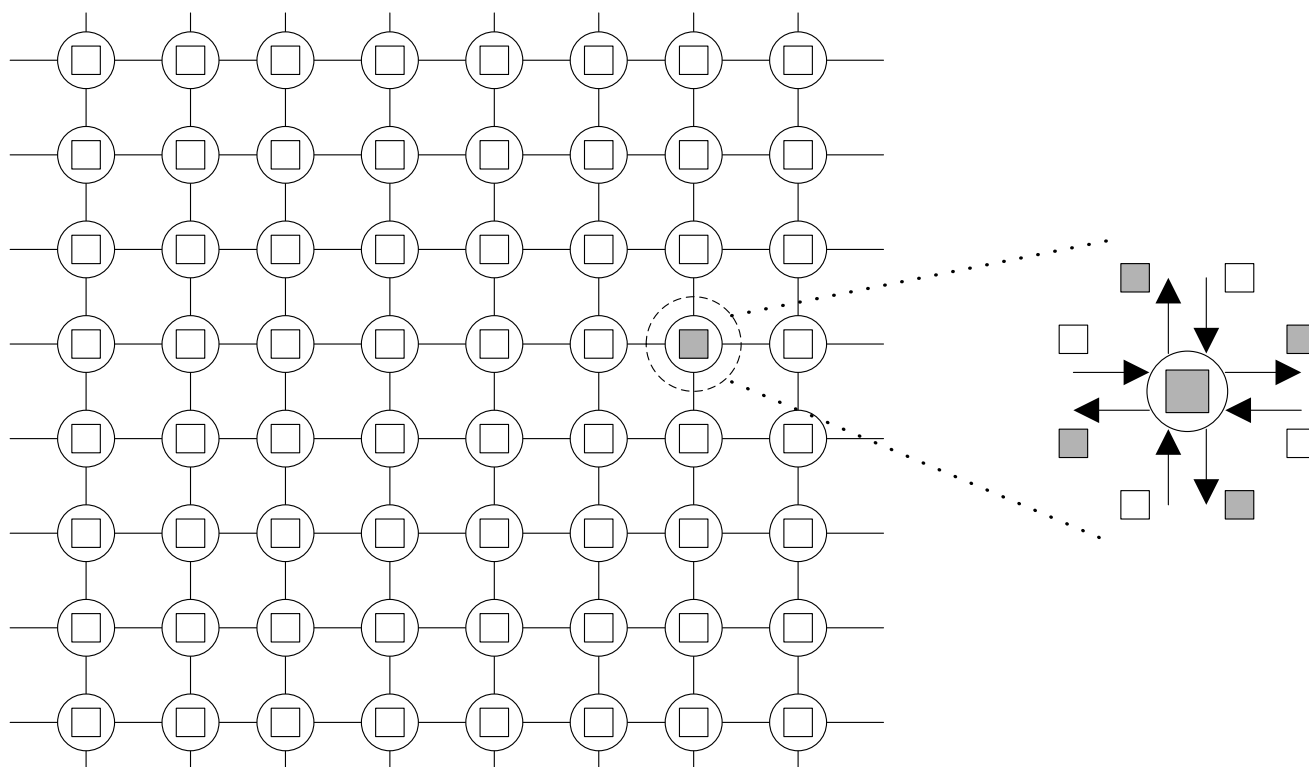
增加任务粒度

方法描述

- 组合是由抽象到具体的过程
 - 将组合的任务能在一类并行机上有效的执行
- 合并小尺寸任务，减少任务数
 - 如果任务数恰好等于处理器数，则也完成了映射过程
- 增加任务的粒度和重复计算，可以减少通讯成本
- 保持映射和扩展的灵活性，降低软件工程成本

表面-容积效应

- 通讯量与任务子集的表面成正比，计算量与任务子集的体积成正比

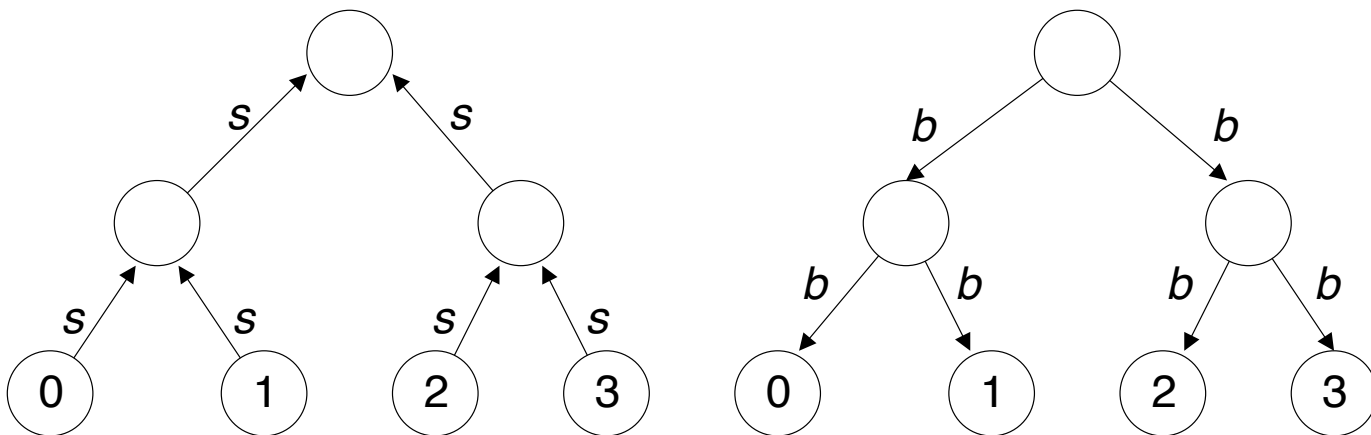


重复计算

- 重复计算减少通讯量，但增加了计算量，应保持恰当的平衡；
- 重复计算的目标应减少算法的总运算时间；

重复计算

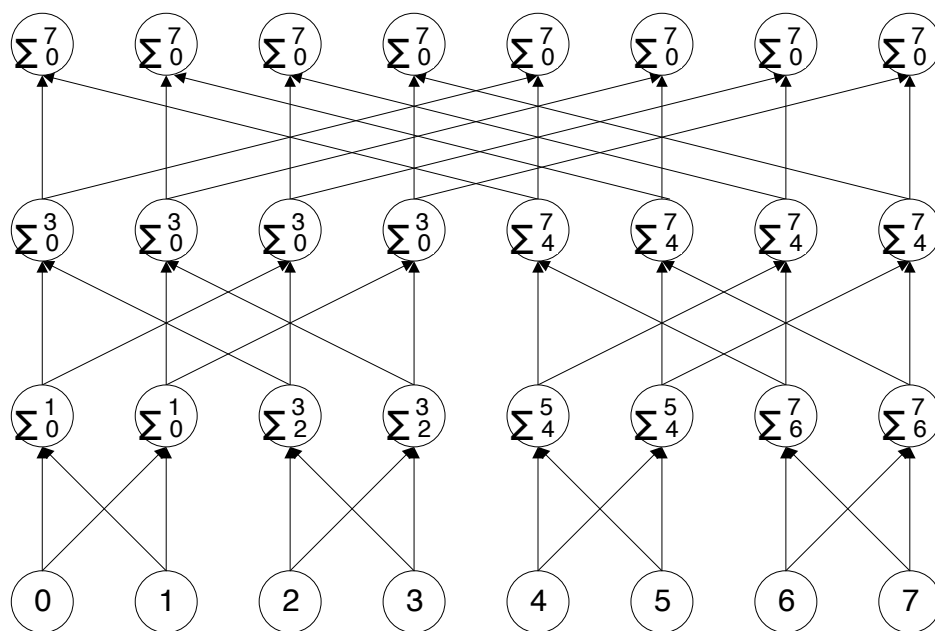
- 示例：二叉树上 N 个处理器求 N 个数的全和，要求每个处理器均保持全和。



二叉树上求和，共需 $2\log N$ 步

重复计算

- 示例：二叉树上N个处理器求N个数的全和，要求每个处理器均保持全和。



蝶式结构求和，使用了重复计算，共需 $\log N$ 步

Replication of Work

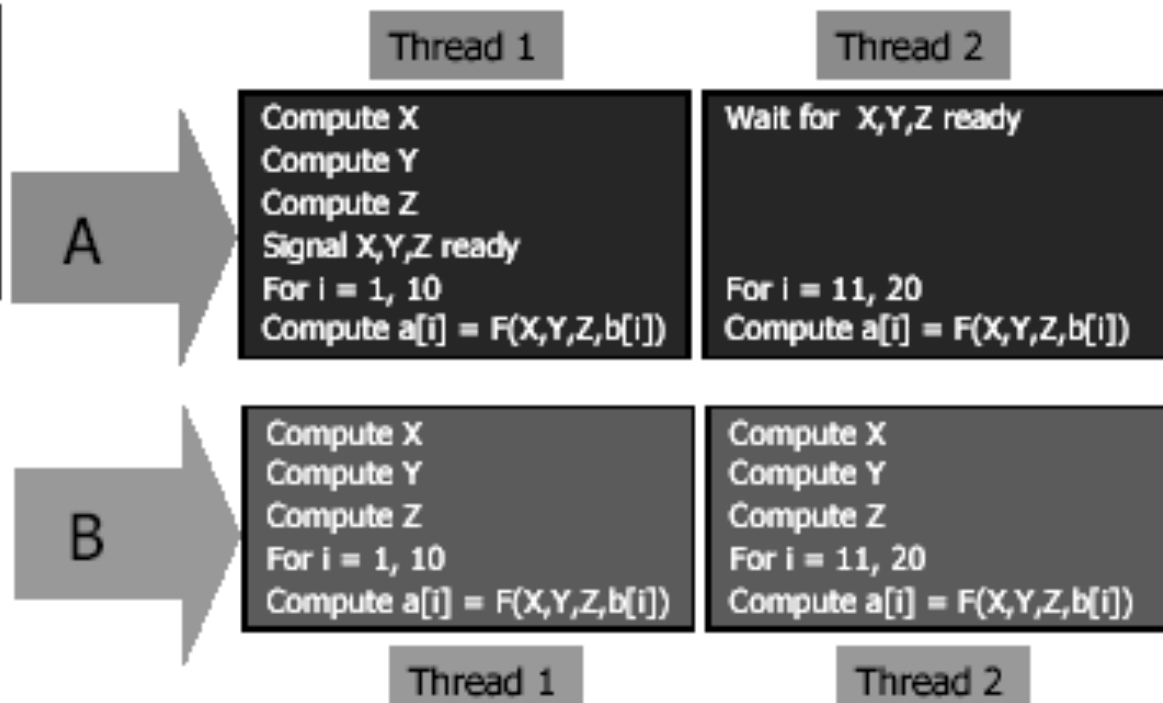
- Tradeoff replicated computation for reduced communication

Serial algorithm:

```
Compute X  
Compute Y  
Compute Z  
For i = 1, 20  
  Compute a[i] = F(X,Y,Z,b[i])
```

Which
agglomeration of
tasks reduces
synchronization?

Beware memory tradeoff!



组合判据

- 增加粒度是否减少了通讯成本？
- 重复计算是否已权衡了其得益？
- 是否保持了灵活性和可扩充性？
- 组合的任务数是否与问题尺寸成比例？
- 是否保持了类似的计算和通讯？
- 有没有减少并行执行的机会？

大纲

- **PCAM方法学**

- 划分
- 通讯
- 组合
- **映射**

- 并行程序设计模式

- 并行编程框架

映射

- 方法描述
- 映射需要考虑的因素
- 映射模式
- 映射判据

方法描述

- 每个任务要映射到具体的处理器（计算资源），定位到运行机器上；
- 任务数大于处理器数时，存在负载平衡和任务调度问题；
- 映射的目标：减少算法的执行时间
 - 并发的任务 → 不同的处理器
 - 任务之间存在高通讯的 → 同一处理器
- 映射实际是一种权衡，属于NP完全问题

任务映射的考虑因素：计算量

Schedule a set of tasks under one of the following assumptions:

Easy: The tasks all have equal (unit) cost.

branch-free loops



Harder: The tasks have different, but known, times.

sparse matrix-
vector multiply



Hardest: The task costs unknown until after execution.

GCM, circuits, search

任务映射的考虑因素：依赖关系

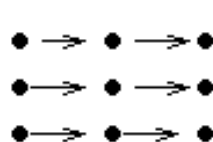
Schedule a graph of tasks under one of the following assumptions:

Easy: The tasks can execute in any order.



dependence
free loops

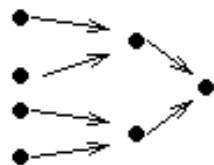
Harder: The tasks have a predictable structure.



wave-front



out-tree



in-tree



general dag

balanced or unbalanced

matrix

computations
(dense, and some
sparse, Cholesky)

Hardest: The structure changes dynamically (slowly or quickly) search, sparse LU

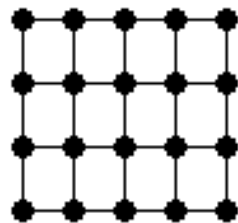
任务映射的考虑因素：通信关系

Schedule a set of tasks under one of the following assumptions:

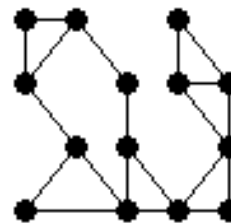
Easy: The tasks, once created, do not communicate.

embarrassingly
parallel

Harder: The tasks communicate in a predictable pattern.



regular



irregular

PDE
solver

Hardest: The communication pattern is unpredictable.

discrete event
simulation

最小化空闲的映射技术

- 静态和动态的映射技术
- 静态映射：
 - 任务预先映射到计算资源。必须对每个任务的大小有很好的估计，即使在这种情况下，这个问题也是NP完全的
- 动态映射
 - 任务在运行时映射计算资源。例如，当部分计算任务产生于运行过程中（事先不能确定），或者任务的计算量不可预知。

静态映射模式

- 基于数据划分的映射
- 基于任务图划分的映射
- 复合的映射

基于数据划分的映射

- 我们可以合并数据划分和计算划分为任务，计算划分依照“拥有者进行计算”原则进行. 对稠密矩阵简单的数据分解模式是1-D按块分布模式.

row-wise distribution

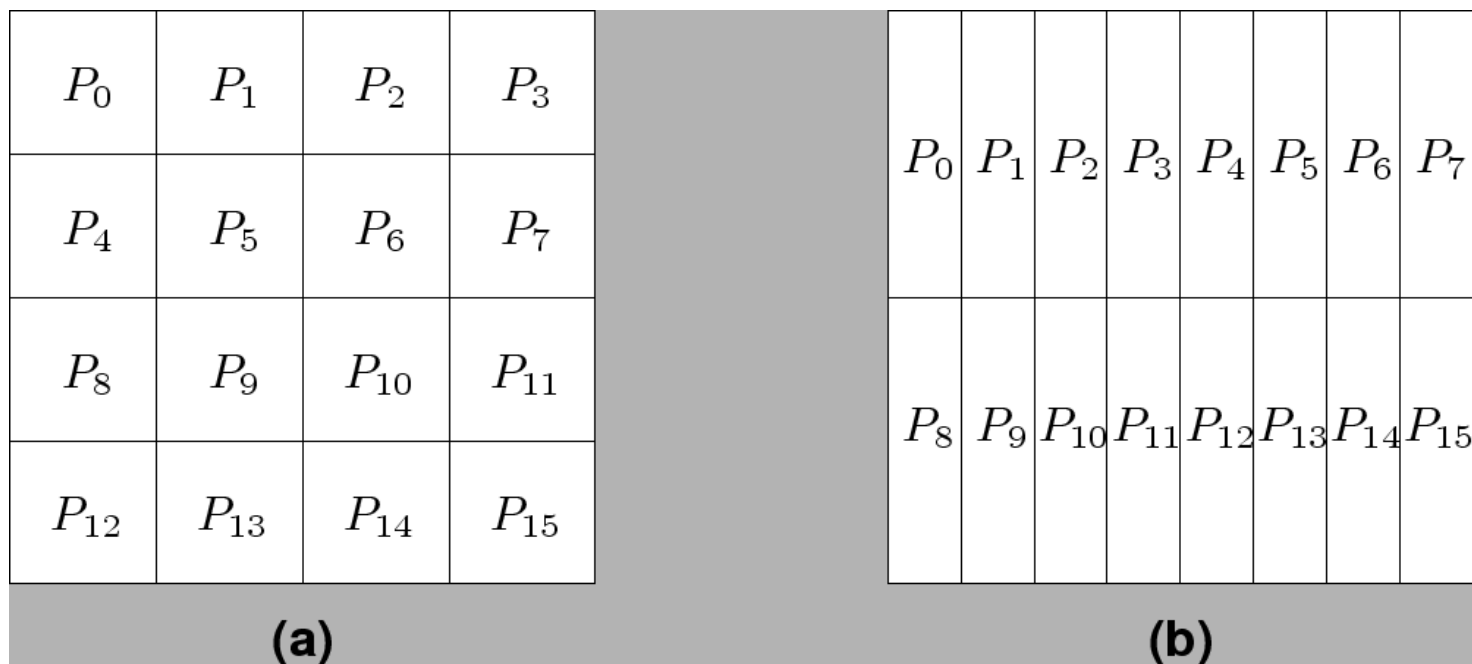
P_0
P_1
P_2
P_3
P_4
P_5
P_6
P_7

column-wise distribution

P_0	P_1	P_2	P_3	P_4	P_5	P_6	P_7
-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------

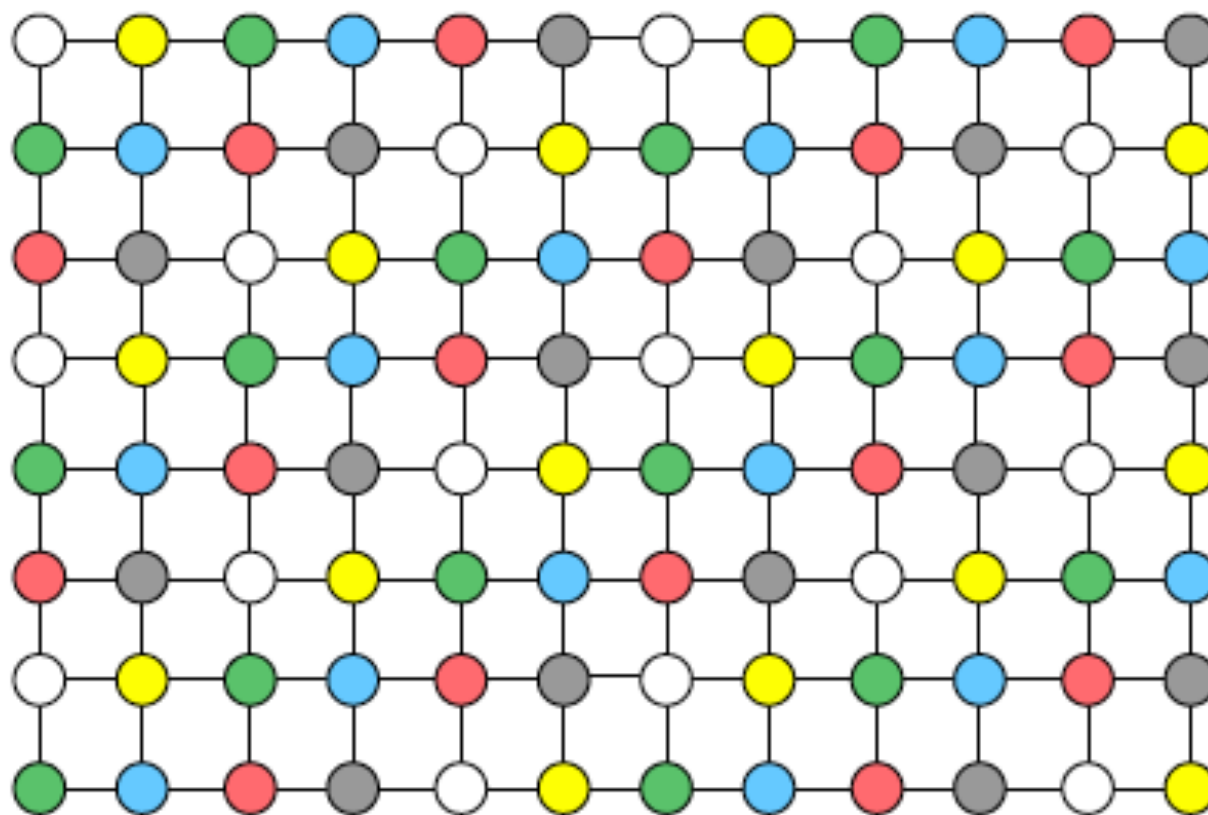
按块数组分布模式

- 块数组分布模式也可推广到高维.



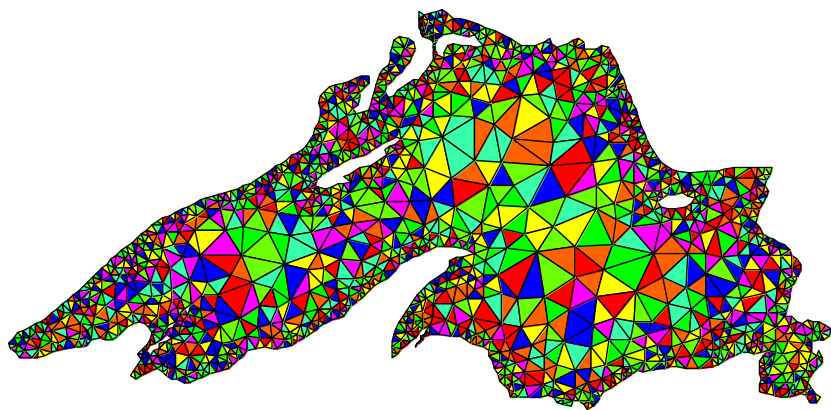
循环映射模式

- 96个任务映射到6个处理器（计算资源）
- 任意两个相邻的任务都不在同一计算资源

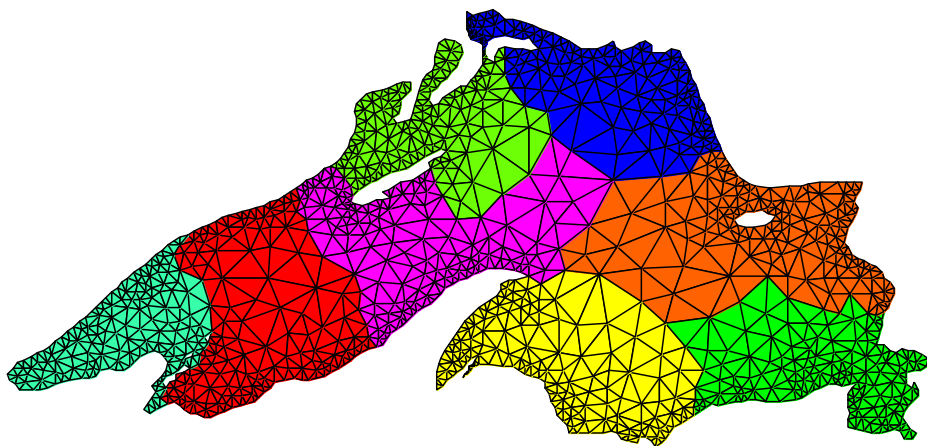


基于不规则数据分解的映射

- 尽量将等量节点给每个计算资源,从而最小化图划分中边的计数



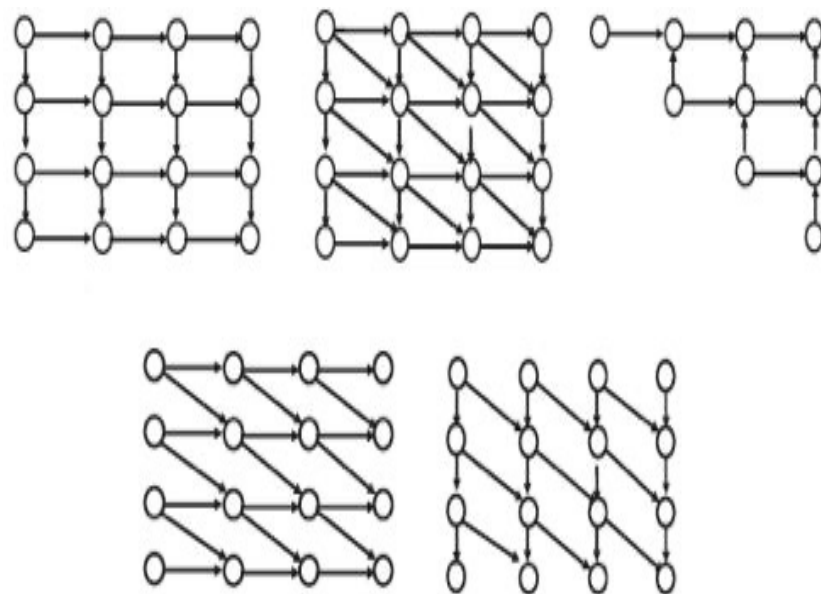
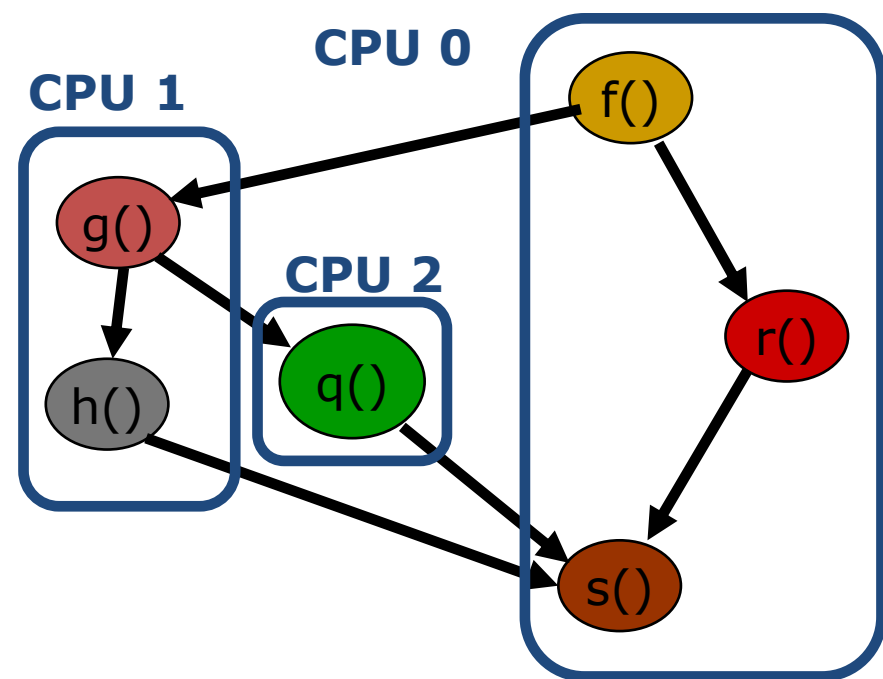
随机划分



按最小割划分

基于任务划分的映射

- 根据任务依赖图将各个任务映射到计算资源
- 确定一个通用任务依赖图的优化映射是一个NP完全问题
- 对结构化图有好的启发式方法存在

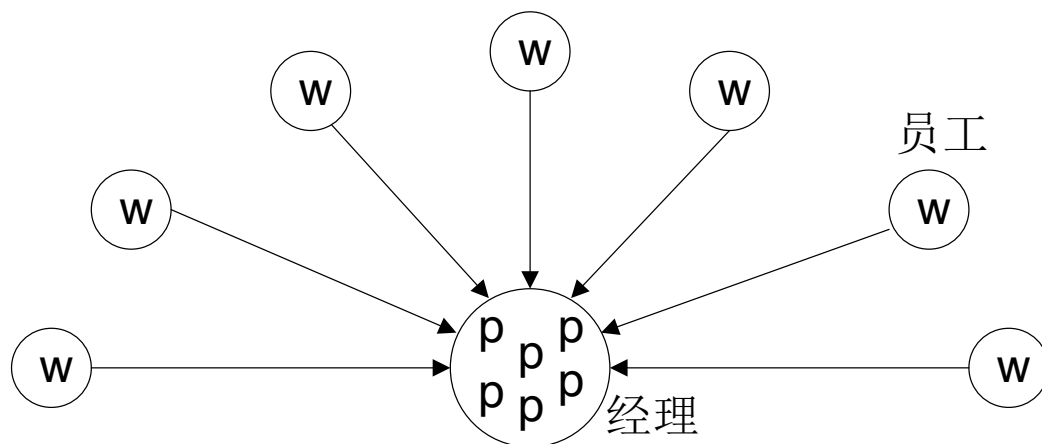


动态映射模式

- 动态映射也称为动态负载均衡，因为负载均衡是动态调度的主要动机
- 动态映射模式可以是集中式的和分布式的。

集中式动态映射

- 进程被设定为主和从
 - 当一个从进程完成工作完便向主进程请求新工作
- 当从进程增加时，主进程可能成为瓶颈
 - 为了缓和此问题，从进程可以每一次拿多个任务（块调度）
- 选取大的块尺寸也可能导致显著的负载不均衡
- 有一些模式用于随着计算进行而逐渐减小块尺寸



分布式动态映射

- 每个进程可以发送任务给其它任务或从其它接收任务
 - P2P方式（每个任务地位相同，调度方案需各任务协商）
 - 与应用或硬件匹配的调度模式
- 减轻了集中式模式的瓶颈
- 四方面关键问题（与应用相关）：
 - 发送和接收的进程如何配对；
 - 哪个进程初始化传输；
 - 传多少数据；
 - 何时启动传输

映射的原则：最小化交互开销

- 最大化数据局部性
 - 只要可能就复用中间数据，重建计算以使数据在较小的窗口内得到重用
- 最小化数据交换量
- 最小化交互的频度
- 最小化竞争和热点
- 计算与通信重叠：
 - 使用非阻塞式通信；
 - 多线程；
 - 预取以隐藏时延
- 使用成组通信而非点对点通信

映射判据

- 采用集中式负载平衡方案，是否存在通讯瓶颈？
- 采用动态负载平衡方案，调度策略的成本如何？

PCAM小结

- 划分
 - 分解为可并行执行的任务（域分解和功能分解）
- 通讯
 - 任务间的数据交换
- 组合
 - 合并部分任务使得计算过程更高效
- 映射
 - 将任务分配到处理器，并保持负载平衡

大纲

- PCAM方法学
 - 划分
 - 通讯
 - 组合
 - 映射
- 并行程序设计模式
- 并行编程框架

并行程序设计模式

■ 设计模式

— 设计模式描述了在特定条件下解决重复出现问题的有效方法，能够将成功的经验记录下来，供面临相似问题的研发人员参考。每一个模式都包括模式名称、问题、解决方案、效果四个基本要素。

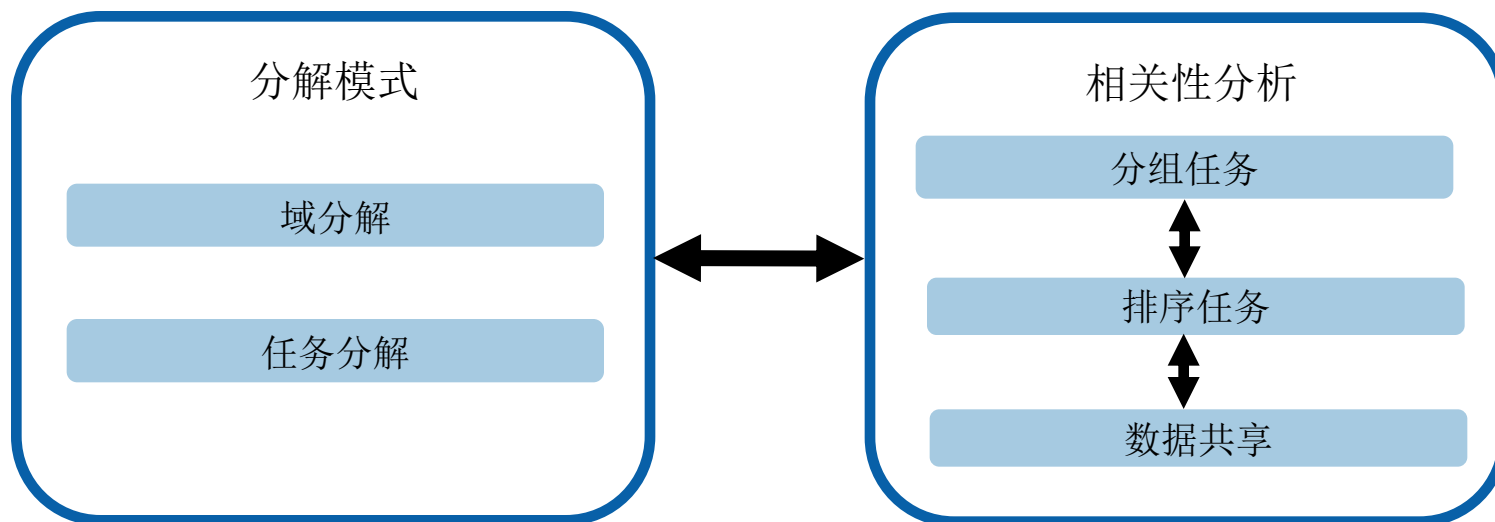
■ 专门针对并行程序设计的模式则是并行程序设计模式

并行程序设计模式

- 分析并发性
- 算法结构
- 支持结构
- 实现机制

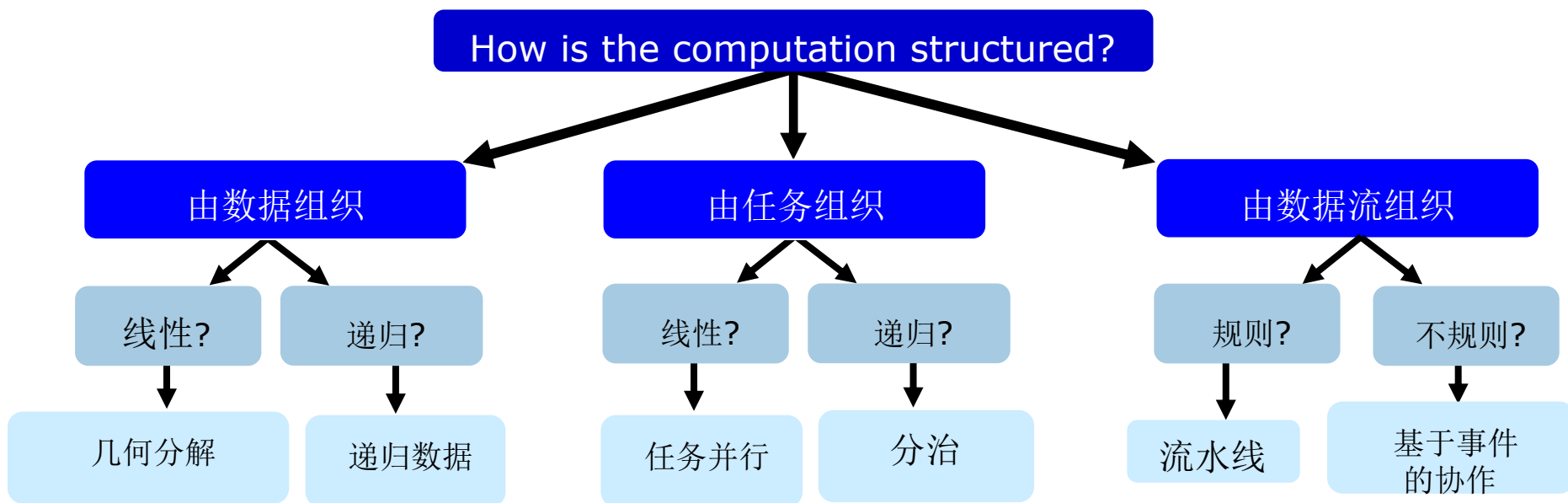
分析并行性

- 关注应用问题的宏观分析，完成问题的分解



算法结构

- 细化设计方案，使得设计更接近能够并行执行的程序



支持结构

- 算法转换为程序

程序结构

SPMD

循环并行化

主从

Fork/join

数据结构

共享数据

共享队列

分布式数组

实现机制

- 将高层次空间中的模式映射到具体的并行计算环境，用于描述进程及线程的管理和数据交换等，一般不直接表现为模式。

执行单元（UE）管理

线程控制

进程控制

同步

Memory sync/fences

互斥锁

路障

通信

消息传递

组通信

其他通信方式

大纲

- PCAM方法学
 - 划分
 - 通讯
 - 组合
 - 映射
- 并行程序设计模式
- 并行编程框架

并行编程框架

- 出发点
 - 简化一类问题的并行编程难度和复杂度
- 实现方式
 - 对并行算法的抽象描述
 - 提供编程API
 - 兼容多种并行计算平台的运行时环境
 - 自动任务分配和调度
 - 运行期监控和容错

结束语

- 从应用问题出发，分析设计并行算法，有一定章法可循
- 但并行计算平台的多样性，致使并行程序设计开发的复用性不足，性能优化困难
- 并行编程框架是并行计算方法与技术的集成
- 我国高性能计算基础软件亟需：
 - 并行编程框架
 - 高性能算法库
 - 编译器与编译环境