

Universidad de Castilla-La Mancha Escuela Superior de Informática

Computadores Avanzados.

 4^{O} Grado en Ingeniería Informática.

Práctica NCuerpos.

Autor: Marcos López Sobrino y Alberto Salas Seguín.

Fecha: 29 de diciembre de 2018

Índice

1.	Instrucciones para la ejecución de los programas.	2
2.	Explicaciones de diseño.	4
3.	Solución a la dificultad de la pagina 43.	F

1. Instrucciones para la ejecución de los programas.

Para la compilación y ejecución de los programas, se ha decidido realizar un *Makefile*, donde tenemos las siguientes instrucciones:

```
all: compile-par-rapido run-par-rapido
```

Mediante esta instrucción, primero se compila el programa paralelo rápido y seguidamente, una vez compilado, se ejecuta dicho programa.

```
compile-sec:
gcc NCuerposSecuencial.c -o NCuerposSecuencial -lm -Wall
```

Con esta instrucción, se compila el programa secuencial.

```
run-sec:
./NCuerposSecuencial
```

A través de esta instrucción, el programa secuencial es ejecutado.

```
compile-par:
mpicc NCuerposParalelo.c -o NCuerposParalelo -lm -Wall
```

Mediante instrucción se compila el programa paralelo básico.

Siguiendo la transparencia 30 del documento, si solo interesa el tiempo el tiempo de ejecución, se ha incluido la directiva de compilación condicional # ifndef NO_SAL en el programa, de modo que para únicamente obtener el tiempo de ejecución, en el terminal tenemos que introducir la instrucción $make\ compile-par-nosal$. Esta instrucción es:

```
compile-par-nosal:

mpicc NCuerposParalelo.c -o NCuerposParalelo -lm -Wall -D NO_SAL
```

La ejecución del programa paralelo básico se hace con la siguiente instrucción.

```
run-par:
mpirun -np 2 NCuerposParalelo
```

```
compile-par-rapido:
mpicc NCuerposParalelo_AlgoritmoRapido.c -o
NCuerposParalelo_AlgoritmoRapido -lm -Wall
```

Esta instrucción es utilizada para la compilación del programa paralelo rápido.

Al igual que antes, si únicamente nos interesa el tiempo de ejecución del programa, la instrucción a utilizar es la siguiente:

```
compile-par-rapido-nosal:
mpicc NCuerposParalelo_AlgoritmoRapido.c -o
NCuerposParalelo_AlgoritmoRapido -lm -Wall -D NO_SAL
```

Con la instrucción run-par-rapido se ejecuta el programa paralelo rápido.

```
run-par-rapido:
mpirun -np 2 NCuerposParalelo_AlgoritmoRapido
```

2. Explicaciones de diseño.

En primer lugar, se han implementado 3 estructuras:

- struct Datos. Dicha estructura contiene las variables n, tp, k, delta, u necesarias para el algoritmo.
- struct Masas. En esta estructura se encuentra el id y la masa (m) de cada cuerpo.
- struct Coord. Donde almacenamos el id, la componente x y la componente y de cada uno de los cuerpos.

Para poder trabajar con estas estructuras se ha utilizado MPI_Datatype.

```
MPI_Datatype MPI_Datos;
MPI_Datatype MPI_Masas;
MPI_Datatype MPI_Coord;
MPI_Datatype MPI_CNCR;
```

MPI_Datatype MPI_CNCR se ha utilizado para la implementación del algoritmo con distribución cíclica como se dice en el documento a partir de la diapositiva 44. De este modo, el proceso 0 va a almacenar las posiciones de todos los cuerpos y se las va a enviar a todos los procesos mediante la primitiva **MPI_Scatter**.

Las operaciones que se han utilizado han sido las mencionadas en el enunciado y explicadas en el documento *Introducción a MPI*.

- Para el envío y recepción de las masas se ha utilizado la operación MPI_Bcast.
- Para el envío y recepción de las posiciones y velocidades desde el rank 0 a los demás, se ha optado por MPI_Scatter como hemos mencionado anteriormente.
- Para sincronizar a todos los procesos *MPI_Barrier*.
- Para que el proceso 0, pueda imprimir los valores de los cuerpos y que se produzca una salida ordenada, primero debe recibir todos los datos, que son las posiciones, velocidades y aceleraciones de los cuerpos asignados a otros procesos. Para este fin, se ha usado *MPI_Gather*.

3. Solución a la dificultad de la pagina 43.

```
for(int fase = 1; fase < npr; fase++){</pre>
2
      \* --- Enviamos a destino/Recibimos desde fuente: p_anillo y
3
         a_anillo ----*\
       MPI_Sendrecv_replace(p_anillo, ncu, MPI_Coord, dst, 1, src, 1,
5
          MPI_COMM_WORLD , MPI_STATUS_IGNORE);
       MPI_Sendrecv_replace(a_anillo, ncu, MPI_Coord, dst, 1, src, 1,
6
          MPI_COMM_WORLD, MPI_STATUS_IGNORE);
      \* ---- Calculamos aceleraciones ---- *\
       calcularAceleracion(fase);
10
11
   }
12
13
       \* ---- Enviamos a_anillo a destino y recibimos a_anillo de
14
          fuente ----*\
15
    MPI_Sendrecv_replace(a_anillo, ncu, MPI_Coord, dst, 1, src, 1,
16
       MPI_COMM_WORLD, MPI_STATUS_IGNORE);
17
       \* ---- Sumamos aceleraciones ----*\
18
19
   for(int i = 0; i < ncu; i++){
            a_local[i].x += a_anillo[i].x;
21
            a_local[i].y += a_anillo[i].y;
22
23
```

En el bucle de la línea 1 del código anterior, lo que se hace es que en cada fase, enviamos y recibimos p_anillo y a_anillo , es decir, cada proceso en su variable p_anillo y a_anillo tiene almecenadas las posiciones y velocidades de todos los cuerpos; en todos los procesos las mismas.

Cuando termina el bucle, volvemos a obtener todas las aceleraciones (calculadas en la última iteración) haciendo uso de *MPI_Sendrecv_replace* en la línea 16. Así, todos los procesos vuelven a tener todas las aceleraciones.

Por último, nos quedaría sumar las aceleraciones guardadas en a_anillo a las locales. Esto se hace en el bucle de la línea 20. Al terminar, ya tendríamos las aceleraciones correctas de los cuerpos en a_local .