

# Matemática Numérica Paralela

Pedro H A Konzen

16 de dezembro de 2024

# Licença

Este texto é disponibilizado sob a Licença Atribuição-CompartilhaIgual 4.0 Internacional Creative Commons. Para visualizar uma cópia desta licença, visite

[http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/deed.pt\\_BR](http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/deed.pt_BR)

ou mande uma carta para Creative Commons, PO Box 1866, Mountain View, CA 94042, USA.

# Prefácio

O site [notaspedrok.com.br](https://www.notaspedrok.com.br) é uma plataforma que construí para o compartilhamento de minhas notas de aula. Essas anotações feitas como preparação de aulas é uma prática comum de professoras/es. Muitas vezes feitas a rabiscos em rascunhos com validade tão curta quanto o momento em que são concebidas, outras vezes, com capricho de um diário guardado a sete chaves. Notas de aula também são feitas por estudantes - são anotações, fotos, prints, entre outras formas de registros de partes dessas mesmas aulas. Essa dispersão de material didático sempre me intrigou e foi o que me motivou a iniciar o site.

Com início em 2018, o site contava com apenas três notas incipientes. De lá para cá, conforme fui expandido e revisando os materiais, o site foi ganhando acessos de vários locais do mundo, em especial, de países de língua portuguesa. No momento, conta com 13 notas de aula, além de minicursos e uma coleção de vídeos e áudios.

As notas de **Matemática Numérica Paralela** abordam tópicos introdutórios de computação paralela. Com ênfase em métodos numéricos, faz-se uma apresentação de programação de multiprocessamento (com OpenMP) e de programação paralela distribuída (com OpenMPI). Códigos exemplos são trabalhos em linguagem C/C++.

Aproveito para agradecer a todas/os que de forma assídua ou esporádica contribuem com correções, sugestões e críticas! ;)

Pedro H A Konzen

<https://www.notaspedrok.com.br>

# Conteúdo

<b>Licença</b>	<b>ii</b>
<b>Prefácio</b>	<b>iii</b>
<b>Conteúdo</b>	<b>vi</b>
<b>1 Introdução</b>	<b>1</b>
<b>2 Multiprocessamento (MP)</b>	<b>4</b>
2.1 Olá, Mundo! . . . . .	4
2.1.1 Exercícios resolvidos . . . . .	6
2.1.2 Exercícios . . . . .	8
2.2 Construtores básicos . . . . .	9
2.2.1 Variáveis privadas e variáveis compartilhadas . . . . .	9
2.2.2 Laço e Redução . . . . .	11
2.2.3 Sincronização . . . . .	16
2.2.4 Exercícios Resolvidos . . . . .	20
2.2.5 Exercícios . . . . .	23
2.3 Aplicação: Computação Matricial . . . . .	24
2.3.1 Exercícios . . . . .	24
2.4 Aplicação: Sistema Linear . . . . .	24
2.4.1 Exercícios . . . . .	24
2.5 Aplicação: Equação de Poisson . . . . .	24
2.5.1 Exercícios . . . . .	24
2.6 Aplicação: Equação do Calor . . . . .	24
2.6.1 Formulação Explícita . . . . .	25
2.6.2 Formulação Implícita . . . . .	28

2.6.3	Exercícios	33
2.7	Aplicação: Equação de Fisher	33
2.7.1	Exercícios	33
2.8	Resolução de Sistema Linear Triangular	33
2.8.1	Exercícios resolvidos	37
2.8.2	Exercícios	39
2.9	Decomposição LU	39
2.9.1	Exercícios Resolvidos	42
2.9.2	Exercícios	46
2.10	Métodos iterativos para Sistemas Lineares	46
2.10.1	Método de Jacobi	47
2.10.2	Método <i>tipo</i> Gauss-Seidel	50
2.10.3	Método do Gradiente Conjugado	55
2.10.4	Exercícios Resolvidos	61
2.10.5	Exercícios	63
2.11	Métodos iterativos para problemas não lineares	64
2.11.1	Método de Newton	64
2.11.2	Método do acorde	65
2.11.3	Métodos <i>quasi</i> -Newton	66
2.11.4	Exercícios	68
<b>3</b>	<b>Computação paralela e distribuída (MPI)</b>	<b>69</b>
3.1	Olá, Mundo!	69
3.1.1	Exercícios resolvidos	71
3.1.2	Exercícios	74
3.2	Rotinas de comunicação ponto-a-ponto	74
3.2.1	Envio e recebimento síncronos	75
3.2.2	Envio e recebimento assíncrono	79
3.2.3	Exercícios	82
3.3	Comunicações coletivas	83
3.3.1	Barreira de sincronização	83
3.3.2	Transmissão coletiva	86
3.3.3	Distribuição coletiva de dados	88
3.3.4	Recebimento coletivo de dados distribuídos	90
3.4	Reduções	94
3.4.1	Exercícios	99
3.5	Aplicação: Equação do calor	100
3.5.1	Exercícios	106

<b>Respostas dos Exercícios</b>	<b>108</b>
<b>Notas</b>	<b>109</b>

# Capítulo 1

## Introdução

[Vídeo] | [Áudio] | [\[Contatar\]](#)

A computação paralela e distribuída é uma realidade em todas as áreas de pesquisa aplicadas. À primeira vista, pode-se esperar que as aplicações se beneficiam diretamente do ganho em poder computacional. Afinal, se a carga (processo) computacional de uma aplicação for repartida e distribuída em  $n_p > 1$  processadores (**instâncias de processamentos**, *threads* ou *cores*), a computação paralela deve ocorrer em um tempo menor do que se a aplicação fosse computada em um único processador (em serial). Entretanto, a tarefa de repartir e distribuir (**alocação de tarefas**) o processo computacional de uma aplicação é, em muitos casos, bastante desafiadora e pode, em vários casos, levar a códigos computacionais menos eficientes que suas versões seriais.

Repartir e distribuir o processo computacional de uma aplicação sempre é possível, mas nem sempre é possível a computação paralela de cada uma das partes. Por exemplo, vamos considerar a [iteração de ponto fixo](#)

$$x(n) = f(x(n-1)), \quad n \geq 1, \quad (1.1)$$

$$x(0) = x_0, \quad (1.2)$$

onde  $f : x \mapsto f(x)$  é uma função dada e  $x_0$  é o ponto inicial da iteração. Para computar  $x(100)$  devemos processar 100 vezes a iteração (1.1). Se tivéssemos a disposição  $n_P = 2$  processadores, poderíamos repartir a carga

de processamento em dois, distribuindo o processamento das 50 primeiras iterações para o primeiro processador (o processador 0) e as demais 50 para o segundo processador (o processador 1). Entretanto, pela característica do processo iterativa, o processador 1 ficaria ocioso, aguardando o processador 0 computar  $x(50)$ . Se ambas instâncias de processamento compartilharem a mesma memória computacional (**memória compartilhada**), então, logo que o processador 0 computar  $x(50)$  ele ficará ocioso, enquanto que o processador 1 computará as últimas 50 iterações. Ou seja, esta abordagem não permite a computação em paralelo, mesmo que reparta e distribua o processo computacional entre duas instâncias de processamento.

Ainda sobre a abordagem acima, caso as instâncias de processamento sejam de **memória distribuída** (não compartilhem a mesma memória), então o processador 0 e o processador 1 terão de se comunicar, isto é, o processador 0 deverá enviar  $x(50)$  para a instância de processamento 1 e esta instância deverá receber  $x(50)$  para, então, iniciar suas computações. A **comunicação** entre as instâncias de processamento levantam outro desafio que é necessidade ou não da **sincronização** () eventual entre elas. No caso de nosso exemplo, é a necessidade de sincronização na computação de  $x(50)$  que está minando a computação paralela.

Em resumo, o design de métodos numéricos paralelos deve levar em consideração a **alocação de tarefas**, a **comunicação** e a **sincronização** entre as instâncias de processamentos. Vamos voltar ao caso da iteração (1.1). Agora, vamos supor que  $x = (x_0, x_1)$ ,  $f : x \mapsto (f_0(x), f_1(x))$  e a condição inicial  $x(0) = (x_0(0), x_1(0))$  é dada. No caso de termos duas instâncias de processamentos disponíveis, podemos computar as iterações em paralelo da seguinte forma. Iniciamos distribuindo  $x$  às duas instâncias de processamento 0 e 1. Em paralelo, a instância 0 computa  $x_0(1) = f_0(x)$  e a instância 1 computa  $x_1(1) = f_1(x)$ . Para computar a nova iterada  $x(2)$ , a instância 0 precisa ter acesso a  $x_1(1)$  e a instância 1 necessita de  $x_0(1)$ . Isto implica na sincronização das instâncias de processamentos, pois uma instância só consegue seguir a computação após a outra instância ter terminado a computação da mesma iteração. Agora, a comunicação entre as instâncias de processamento, depende da arquitetura do máquina. Se as instâncias de processamento compartilham a mesma memória (memória compartilhada), cada uma tem acesso direto ao resultado da outra. No caso de uma arquitetura de memória distribuída, ainda há a necessidade de instruções de comunicação



entre as instâncias, i.e. a instância 0 precisa enviar  $x_0(1)$  à instância 1, a qual precisa receber o valor enviado. A instância 1 precisa enviar  $x_1(1)$  à instância 0, a qual precisa receber o valor enviado. O processo segue análogo para cada iteração até a computação de  $x(100)$ .

A primeira parte destas notas de aula, restringe-se a implementação de métodos numéricos paralelos em uma arquitetura de memória compartilhada. Os exemplos computacionais são apresentados em linguagem C/C++ com a interface de programação de aplicações (API, *Application Programming Interface*) [OpenMP](#). A segunda parte, dedica-se a implementação paralela em arquitetura de memória distribuída. Os códigos C/C++ são, então, construídos com a API [OpenMPI](#).

## Capítulo 2

# Multiprocessamento (MP)

Neste capítulo, vamos estudar aplicações da computação paralela em arquitetura de memória compartilhada. Para tanto, vamos usar códigos C/C++ com a API [OpenMP](#).

### 2.1 Olá, Mundo!

Em revisão

[\[Vídeo\]](#) | [\[Áudio\]](#) | [\[Contatar\]](#)

A computação paralela com MP inicia-se por uma instância de processamento **master thread**. Todas as instâncias de processamento disponíveis (**threads**) leem e escrevem variáveis compartilhadas. A ramificação (*fork*) do processo entre os *threads* disponíveis é feita por instrução explícita no início de uma região paralela do código. Ao final da região paralela, todos os *threads* sincronizam-se (*join*) e o processo segue apenas com o *thread master*. Veja a Figura [2.1](#).

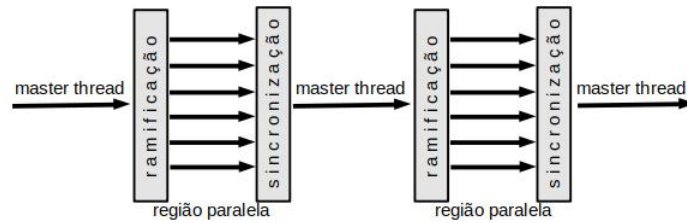


Figura 2.1: Fluxograma de um processo MP.

Vamos escrever nosso primeiro código MP. O Código 2.1 inicia uma região paralela e cada instância de processamento escreve “Olá” e identifica-se.

Código 2.1: ola.cc

```

1 #include <stdio.h>
2
3 // OpenMP API
4 #include <omp.h>
5
6 int main(int argc, char *argv[]) {
7
8     // região paralela
9     #pragma omp parallel
10    {
11        // id da instância de processamento
12        int id = omp_get_thread_num();
13
14        printf("Processo %d, olá!\n", id);
15    }
16
17    return 0;
18 }
```

Na linha 4, o API [OpenMP](#) é incluído no código. A região paralela vale dentro do escopo iniciado pela instrução

`# pragma omp parallel`

i.e., entre as linhas 9 e 15. Em paralelo, cada *thread* registra seu número de

identificação na variável inteira `id`, veja a linha 12. Na linha 14, escrevem a saudação, identificando-se.

Para compilar este código, digite no terminal

```
1 $ g++ -fopenmp ola.cc
```

Ao compilar, um executável `a.out` será criado. Para executá-lo, basta digitar no terminal:

```
1 $ a.out
```

Ao executar, devemos ver a saída do terminal como algo parecido com

```
1 Processo 0, olá!
2 Processo 3, olá!
3 Processo 1, olá!
4 Processo 2, olá!
```

A saída irá depender do número de *threads* disponíveis na máquina e a ordem dos *threads* pode variar a cada execução. Execute o código várias vezes e analise as saídas!

**Observação 2.1.1.** As variáveis declaradas dentro de uma região paralela são privadas de cada *thread*. As variáveis declaradas fora de uma região paralela são compartilhadas, sendo acessíveis por todos os *threads*.

## 2.1.1 Exercícios resolvidos

Em revisão

**ER 2.1.1.** O número de instâncias de processamento pode ser alterado pela variável do sistema `OMP_NUM_THREADS`. Altere o número de *threads* para 2 e execute o Código 2.1.

**Solução.** Para alterar o número de *threads*, pode-se digitar no terminal

```
$ export OMP_NUM_THREADS=2
```

Caso já tenha compilado o código, não é necessário recompilá-lo. Basta executá-lo com

```
$ ./a.out
```

A saída deve ser algo do tipo

```
Olá, processo 0
Olá, processo 1
```



**ER 2.1.2.** Escreva um código MP para ser executado com 2 *threads*. O *master thread* deve ler dois números em ponto flutuante. Então, em paralelo, um dos *threads* deve calcular a soma dos dois números e o outro thread deve calcular o produto.

**Solução.**

Código 2.2: sp.cc

```
1 #include <stdio.h>
2
3 // OpenMP API
4 #include <omp.h>
5
6 using namespace std;
7
8 int main(int argc, char *argv[]) {
9
10     double a,b;
11     printf("Digite o primeiro número: ");
12     scanf("%lf", &a);
13
14     printf("Digite o segundo número: ");
15     scanf("%lf", &b);
16
17     // regioao paralela
18     #pragma omp parallel
19     {
20         // id do processo
21         int id = omp_get_thread_num();
22
23         if (id == 0) {
24             printf("Soma: %f\n", (a+b));
```

```

25     }
26     else if (id == 1) {
27         printf("Produto: %f\n", (a*b));
28     }
29 }
30
31 return 0;
32 }
33

```



## 2.1.2 Exercícios

### Em revisão

**E.2.1.1.** Modifique o Código 2.1 de forma que cada *thread* escreva na tela “Processo ID de NP, olá!”, onde ID é a identificação do *thread* e NP é o número total de *threads* disponíveis. O número total de *threads* pode ser obtido com a função [OpenMP](#)

```
omp_get_num_threads()
```

**E.2.1.2.** Defina um número de *threads* maior do que o disponível em sua máquina. Então, rode o Código 2.1 e analise a saída. O que você observa?

**E.2.1.3.** Faça um código MP para ser executado com 2 *threads*. O *master thread* deve ler dois números  $a$  e  $b$  não nulos em ponto flutuante. Em paralelo, um dos *thread* deve computar  $a - b$  e o outro deve computar  $a/b$ . Por fim, o *master thread* deve escrever  $(a - b) + (a/b)$ .

**E.2.1.4.** Escreva um código MP para computar a multiplicação de uma matriz  $n \times n$  com um vetor de  $n$  elementos. Inicialize todos os elementos com números randômicos em ponto flutuante. Ainda, o código deve ser escrito para um número arbitrário  $m \geq 1$  de instâncias de processamento. Por fim, compare o desempenho do código MP com uma versão serial do código.

**E.2.1.5.** Escreva um código MP para computar o produto de uma matriz  $n \times m$  com uma matriz de  $m \times n$  elementos, com  $n \geq m$ . Inicialize todos os elementos com números randômicos em ponto flutuante. Ainda, o código deve ser escrito para um número arbitrário  $m > 1$  de instâncias de processamento. Por fim, compare o desempenho do código MP com uma versão serial do código.

## 2.2 Construtores básicos

Em revisão

### 2.2.1 Variáveis privadas e variáveis compartilhadas

Em revisão

Vamos analisar o seguinte código.

Código: vpc.cc

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <omp.h>
3
4 int main(int argc, char *argv[]) {
5
6     int tid, nt;
7
8     // regioao paralela
9     #pragma omp parallel
10    {
11        tid = omp_get_thread_num();
12        nt = omp_get_num_threads();
13
14        printf("Processo %d/%d\n", tid, nt);
15    }
16    printf("%d\n", nt);
17    return 0;
18 }
```

Qual seria a saída esperada? Ao rodarmos este código, veremos uma saída da forma

```
Processo 0/4
Processo 2/4
Processo 3/4
Processo 3/4
```

Isto ocorre por uma situação de **condição de corrida** (**race condition**) entre os *threads*. As variáveis `tid` e `nt` foram declaradas antes da região paralela e, desta forma, são **variáveis compartilhadas** (**shared variables**) entre todos os *threads* na região paralela. Os locais na memória em que estas as variáveis estão alocadas é o mesmo para todos os *threads*.

A condição de corrida ocorre na linha 11. No caso da saída acima, as instâncias de processamento 1 e 3 entraram em uma condição de corrida no registro da variável `tid`.

**Observação 2.2.1.** Devemos estar sempre atentos a uma possível condição de corrida. Este é um erro comum no desenvolvimento de códigos em paralelo.

Para evitarmos a condição de corrida, precisamos tornar a variável `tid` privada na região paralela. I.e., cada *thread* precisa ter uma variável `tid` privada. Podemos fazer isso alterando a linha 9 do código para

```
#pragma omp parallel private(tid)
```

Com essa alteração, a saída terá o formato esperado, como por exemplo

```
Processo 0/4
Processo 3/4
Processo 2/4
Processo 1/4
```

Faça a alteração e verifique!

**Observação 2.2.2.** A diretiva `#pragma omp parallel` também aceita as instruções:

- `default(private|shared|none)`: o padrão é `shared`;



- `shared(var1, var2, ..., varn)`: para especificar explicitamente as variáveis que devem ser compartilhadas.

## 2.2.2 Laço e Redução

### Em revisão

Vamos considerar o problema de computar

$$s = \sum_{i=0}^{999999991} 1 \quad (2.1)$$

em paralelo com *np threads*. Começamos analisando o seguinte código.

Código: soma0.cc

```

1 #include <omp.h>
2 #include <stdio.h>
3 #include <math.h>
4
5 int main(int argc, char *argv[]) {
6
7     int n = 999999991;
8
9     int s = 0;
10    #pragma omp parallel
11    {
12        int tid = omp_get_thread_num();
13        int nt = omp_get_num_threads();
14
15        int ini = (n+1)/nt*tid;
16        int fin = (n+1)/nt*(tid+1);
17        if (tid == nt-1)
18            fin = n+1;
19
20        for (int i=ini; i<fin; i++)
21            s += 1;
22    }
23

```

```

24     printf ("%d\n", s);
25
26     return 0;
27 }

```

Ao executarmos este código com  $nt > 1$ , vamos ter saídas erradas. Verifique! Qual o valor esperado?

O erro do código está na **condição de corrida** (*race condition*) na linha 21. Esta é uma operação, ao ser iniciada por um *thread*, precisa ser terminada pelo *thread* antes que outro possa iniciá-la. Podemos fazer adicionando o construtor

```
#pragma omp critical
```

imediatamente antes da linha de código `s += 1;`. O código fica como segue, verifique!

Código: soma1.cc

```

1 #include <omp.h>
2 #include <stdio.h>
3 #include <math.h>
4
5 int main(int argc, char *argv[]) {
6
7     int n = 999999991;
8
9     int s = 0;
10    #pragma omp parallel
11    {
12        int tid = omp_get_thread_num();
13        int nt = omp_get_num_threads();
14
15        int ini = (n+1)/nt*tid;
16        int fin = (n+1)/nt*(tid+1);
17        if (tid == nt-1)
18            fin = n+1;
19
20        for (int i=ini; i<fin; i++)

```

```

21     #pragma omp critical
22     s += 1;
23 }
24
25 printf("%d\n",s);
26
27 return 0;
28 }

```

Esta abordagem evita a condição de corrida e fornece a resposta esperada. No entanto, ela acaba serializando o código, o qual é será muito mais lento que o código serial. Verifique!

### Observação 2.2.3. A utilização do construtor

```
#pragma omp critical
```

reduz a performance do código e só deve ser usada quando realmente necessária.

Uma alternativa é alocar as somas parciais de cada *thread* em uma variável privada e, ao final, somar as partes computadas. Isto pode ser feito com o seguinte código. Verifique!

Código: soma2.cc

```

1 #include <omp.h>
2 #include <stdio.h>
3 #include <math.h>
4
5 int main(int argc, char *argv[]) {
6
7     int n = 999999991;
8
9     int s = 0;
10    #pragma omp parallel
11    {
12        int tid = omp_get_thread_num();
13        int nt = omp_get_num_threads();
14

```

```

15     int ini = (n+1)/nt*tid;
16     int fin = (n+1)/nt*(tid+1);
17     if (tid == nt-1)
18         fin = n+1;
19
20     int st = 0;
21     for (int i=ini; i<fin; i++)
22         st += 1;
23
24     #pragma omp critical
25     s += st;
26 }
27
28 printf("%d\n",s);
29
30 return 0;
31 }

```

Este último código pode ser simplificado usando o construtor

`#pragma omp for`

Com este construtor, o laço do somatório pode ser automaticamente distribuído entre os *threads*. Verifique o seguinte código!

Código: `somafor.cc`

```

1 #include <omp.h>
2 #include <stdio.h>
3 #include <math.h>
4
5 int main(int argc, char *argv[]) {
6
7     int n = 999999991;
8
9     int s = 0;
10    #pragma omp parallel
11    {
12        int st = 0;

```

```

13
14     #pragma omp for
15     for (int i=0; i<n; i++)
16         st += 1;
17
18     #pragma omp critical
19     s += st;
20 }
21 printf('%d\n',s);
22 return 0;
23 }

```

Mais simples e otimizado, é automatizar a operação de redução (no caso, a soma das somas parciais) adicionado

`reduction(+: s)`

ao construtor que inicializa a região paralela. Verifique o seguinte código!

Código: soma.cc

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <math.h>
3
4 #include <omp.h>
5
6 int main(int argc, char *argv[]) {
7
8     int n = 999999991;
9
10    int s = 0;
11
12    #pragma omp parallel for reduction(+: s)
13    for (int i=0; i<n+1; i++)
14        s += 1;
15
16    printf("%d\n",s);
17    return 0;
18 }

```

**Observação 2.2.4.** A instrução de redução pode ser usada com qualquer operação binária aritmética (+, -, /, \*), lógica (&, |) ou procedimentos intrínsecos (max, min).

## 2.2.3 Sincronização

### Em revisão

A sincronização dos *threads* deve ser evitada sempre que possível, devido a perda de performance em códigos paralelos. Atenção, ela ocorre implicitamente no término da região paralela!

### Barreira

### Em revisão

No seguinte código, o *thread* 1 é atrasado em 1 segundo, de forma que ele é o último a imprimir. Verifique!

Código: sinc0.cc

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <ctime>
3 #include <omp.h>
4
5 int main(int argc, char *argv[]) {
6
7     // master thread id
8     int tid = 0;
9     int nt;
10
11     #pragma omp parallel private(tid)
12     {
13         tid = omp_get_thread_num();
14         nt = omp_get_num_threads();
15
16         if (tid == 1) {
17             // delay 1s
18             time_t t0 = time(NULL);
```

```

19     while (time(NULL) - t0 < 1) {
20     }
21 }
22
23     printf("Processo %d/%d.\n", tid, nt);
24 }
25     return 0;
26 }

```

Agora, podemos forçar a sincronização dos *threads* usando o construtor

**#pragma omp barrier**

em uma determinada linha do código. Por exemplo, podemos fazer todos os *threads* esperarem pelo *thread* 1 no código acima. Veja a seguir o código modificado. Teste!

Código: `sync1.cc`

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <ctime>
3 #include <omp.h>
4
5 int main(int argc, char *argv[]) {
6
7     // master thread id
8     int tid = 0;
9     int nt;
10
11     #pragma omp parallel private(tid)
12     {
13         tid = omp_get_thread_num();
14         nt = omp_get_num_threads();
15
16         if (tid == 1) {
17             // delay 1s
18             time_t t0 = time(NULL);
19             while (time(NULL) - t0 < 1) {
20

```

```

21     }
22
23     #pragma omp barrier
24
25     printf("Processo %d/%d.\n", tid, nt);
26 }
27 return 0;
28 }

```

## Seção

### Em revisão

O construtor `sections` pode ser usado para determinar seções do código que deve ser executada de forma serial apenas uma vez por um único *thread*. Verifique o seguinte código.

Código: `secao.cc`

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <ctime>
3 #include <omp.h>
4
5 int main(int argc, char *argv[]) {
6
7     // master thread id
8     int tid = 0;
9     int nt;
10
11     // regioao paralela
12     #pragma omp parallel private(tid)
13     {
14         tid = omp_get_thread_num();
15         nt = omp_get_num_threads();
16
17         #pragma omp sections
18         {
19             // secao 1
20             #pragma omp section

```



```

21     {
22         printf("%d/%d exec secao 1\n", \
23             tid, nt);
24     }
25
26     // secao 2
27     #pragma omp section
28     {
29         // delay 1s
30         time_t t0 = time(NULL);
31         while (time(NULL) - t0 < 1) {
32             }
33         printf("%d/%d exec a secao 2\n", \
34             tid, nt);
35     }
36 }
37
38 printf("%d/%d terminou\n", tid, nt);
39 }
40
41 return 0;
42 }

```

No código acima, o primeiro *thread* que alcançar a linha 19 é o único a executar a seção 1 e, o primeiro que alcançar a linha 25 é o único a executar a seção 2.

Observe que ocorre a sincronização implícita de todos os *threads* ao final do escopo `sections`. Isso pode ser evitado usando a cláusula `nowait`, i.e. alterando a linha 16 para

```
# pragma omp sections nowait
```

Teste!

**Observação 2.2.5.** A cláusula `nowait` também pode ser usada com o construtor `for`, i.e.

```
#pragma omp for nowait
```

Para uma região contendo apenas uma seção, pode-se usar o construtor

```
#pragma omp single
```

Isto é equivalente a escrever

```
#pragma omp sections
  #pragma omp section
```

## 2.2.4 Exercícios Resolvidos

### Em revisão

**ER 2.2.1.** Escreva um código MP para computar o produto escalar entre dois vetores de  $n$  pontos flutuantes randômicos.

**Solução.** A solução é dada no código a seguir.

Código: prodesc.cc

```
1 // io
2 #include <stdio.h>
3 // rand
4 #include <cstdlib>
5 // time
6 #include <ctime>
7 // openMP
8 #include <omp.h>
9
10 #define n 99999
11
12 int main(int argc, char *argv[]) {
13
14     double a[n], b[n];
15
16     // inicializa rand
17     srand(time(NULL));
18
19     // inicializa os vetores
20     #pragma omp parallel for
```

```

21 for (int i=0; i<n; i++) {
22     a[i] = double(rand())/RAND_MAX;
23     b[i] = double(rand())/RAND_MAX;
24 }
25
26 // produto escalar
27 double dot = 0;
28 #pragma omp parallel for reduction(+: dot)
29 for (int i=0; i<n; i++)
30     dot += a[i] * b[i];
31
32 printf("%lf\n",dot);
33
34 return 0;
35 }

```



**ER 2.2.2.** Faça um código MP para computar a multiplicação de uma matriz  $A$   $n \times n$  por um vetor de  $n$  elementos (pontos flutuantes randômicos). Utilize o construtor `omp sections` para distribuir a computação entre somente dois *threads*.

**Solução.** A solução é dada no código a seguir.

Código: AxSecoes.cc

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <cstdlib>
3 #include <ctime>
4 #include <omp.h>
5
6 #define n 9999
7
8 int main(int argc, char *argv[]) {
9
10     // matriz
11     double a[n][n];
12     // vetores

```

```

13 double x[n], y[n];
14
15 // inicializa rand
16 srand(time(NULL));
17
18 // inicializacao
19 for (int i=0; i<n; i++) {
20     for (int j=0; j<n; j++) {
21         a[i][j] = double(rand())/RAND_MAX;
22     }
23     x[i] = double(rand())/RAND_MAX;
24
25     y[i] = 0.;
26 }
27
28 // y = A*x
29 #pragma omp parallel sections
30 {
31     #pragma omp section
32     {
33         for (int i=0; i<n/2; i++)
34             for (int j=0; j<n; j++)
35                 y[i] += a[i][j] * x[j];
36     }
37
38     #pragma omp section
39     {
40         for (int i=n/2; i<n; i++)
41             for (int j=0; j<n; j++)
42                 y[i] += a[i][j] * x[j];
43     }
44 }
45
46 return 0;
47 }

```



## 2.2.5 Exercícios

### Em revisão

**E.2.2.1.** Considere o seguinte código

```

1   int tid = 10;
2   #pragma omp parallel private(tid)
3   {
4       tid = omp_get_thread_num();
5   }
6   printf("%d\n", tid);
7
```

Qual o valor impresso?

**E.2.2.2.** Escreva um código MP para computar uma aproximação para

$$I = \int_{-1}^1 e^{-x^2} dx \quad (2.2)$$

usando a [regra composta do trapézio](#) com  $n$  subintervalos uniformes.

**E.2.2.3.** Escreva um código MP para computar uma aproximação para

$$I = \int_{-1}^1 e^{-x^2} dx \quad (2.3)$$

usando a [regra composta de Simpson](#) com  $n$  subintervalos uniformes. Dica: evite sincronizações desnecessárias!

**E.2.2.4.** Escreva um código MP para computar a multiplicação de uma matriz  $A$   $n \times n$  por um vetor  $x$  de  $n$  elementos (pontos flutuantes randômicos). Faça o código de forma a suportar uma arquitetura com  $n_p \geq 1$  *threads*.

**E.2.2.5.** Escreva um código MP para computar o produto de duas matrizes  $n \times n$  de pontos flutuantes randômicos. Utilize o construtor `omp sections` para distribuir a computação entre somente dois *threads*.

**E.2.2.6.** Escreva um código MP para computar o produto de duas matrizes  $n \times n$  de pontos flutuantes randômicos. Faça o código de forma a suportar uma arquitetura com  $n_p \geq 1$  *threads*.

## 2.3 Aplicação: Computação Matricial

Em construção

### 2.3.1 Exercícios

Em construção

## 2.4 Aplicação: Sistema Linear

Em construção

### 2.4.1 Exercícios

Em construção

## 2.5 Aplicação: Equação de Poisson

Em construção

### 2.5.1 Exercícios

Em construção

## 2.6 Aplicação: Equação do Calor

Em construção

Vamos considerar a equação do Calor com dadas condições inicial e de contorno

$$u_t = \alpha u_{xx} + f, \quad (t, x) \in (0, t_f) \times (a, b), \quad (2.4a)$$

$$u(0, x) = u^0(x), \quad x \in [a, b], \quad (2.4b)$$

$$u(t, a) = u(t, b) = 0, \quad (2.4c)$$

com dado  $\alpha > 0$  e fonte  $f$ .

### 2.6.1 Formulação Explícita

Assumimos uma discretização no tempo com  $n_t$  passos  $t^{(k)} = kh_t$ , de tamanho  $h_t = t_f/n_t$ ,  $k = 0, 1, \dots, n_t$ . Denotando  $u^{(k)}(x) \approx u(t^{(k)}, x)$ , temos o esquema de Euler explícito

$$u^{(0)} = u^0(x), \quad (2.5a)$$

$$u^{(k+1)} = u^{(k)} + h_t [\alpha u_{xx}^{(k)} + f^{(k)}(x)], \quad (2.5b)$$

$$u^{(k+1)}(a) = u^{(k+1)}(b) = 0.$$

Agora, assumimos uma malha espacial com  $n_x + 1$  nodos  $x_i = a + ih_x$ , de tamanho  $h_x = (b - a)/n_x$ ,  $i = 0, 1, \dots, n_x$ , e denotando  $u_i^{(k)} \approx u(t^{(k)}, x_i)$  e usando a fórmula de diferenças finitas central, obtemos o esquema iterativo

$$u_i^{(0)} = u^0(x_i), \quad \forall i, \quad (2.6a)$$

$$u_i^{(k+1)} = u_i^{(k)} + r u_{i-1}^{(k)} - 2r u_i^{(k)} + r u_{i+1}^{(k)} + h_t f_i^{(k)}, \quad (2.6b)$$

$$u_0^{(k+1)} = u_{n_x}^{(k+1)} = 0, \quad (2.6c)$$

onde  $r := \alpha h_t / h_x^2$ .

**Observação 2.6.1.** O esquema de Euler explícito (2.6) requer a seguinte condição de estabilidade

$$\frac{h_t}{h_x^2} \leq \frac{1}{2}. \quad (2.7)$$

**Exemplo 2.6.1.** Consideramos o seguinte problema de calor

$$u_t = u_{xx} + (\pi^2 - 1)e^{-t} \sin(\pi x), \quad (t, x) \in (0, 1)^2, \quad (2.8a)$$

$$u(0, x) = \text{sen}(\pi x), \quad x \in [0, 1], \quad (2.8b)$$

$$u(t, 0) = u(t, 1) = 0. \quad (2.8c)$$

Código 2.3: ex\_mlp\_calor\_explicito.cc

```

1  #include <stdio.h>
2  #include <stdlib.h>
3
4  #include <omp.h>
5
6  #include <math.h>
7  #include <gsl/gsl_vector.h>
8
9  // fonte
10 double f(double t, double x) {
11     return (M_PI*M_PI-1.) *
12         exp(-t) * sin(M_PI * x);
13 }
14
15 int main()
16 {
17     // parâmetros no tempo
18     double tf = 1.;
19     int nt = 1000;
20     double ht = tf / nt;
21
22     // parâmetros no espaço
23     int nx = 10;
24     double hx = 1./nx;
25
26     // malha
27     gsl_vector *x = gsl_vector_alloc(nx+1);
28     #pragma omp parallel for
29     for (int i = 0; i <= nx; i++) {
30         gsl_vector_set(x, i, i*hx);
31     }
32
33     gsl_vector *u0 = gsl_vector_alloc(nx+1);

```



```

34     gsl_vector *u = gsl_vector_calloc(nx+1);
35
36     // inicialização
37     double t = 0.;
38     #pragma omp parallel for
39     for (int i = 0; i <= nx; i++) {
40         gsl_vector_set(u0, i,
41                         sin(M_PI *
42                             gsl_vector_get(x, i)));
43     }
44
45     // armazena malha
46     FILE *fx = fopen("results/x.dat", "wb");
47     gsl_vector_fwrite(fx, x);
48     fclose(fx);
49
50     // armazena solução
51     char str[21];
52     sprintf(str, "results/u_%06d.dat", 0);
53     printf("t = %g, [%s]\n", t, str);
54
55     FILE *fu = fopen(str, "wb");
56     gsl_vector_fwrite(fu, u0);
57     fclose(fu);
58
59     #pragma omp parallel
60     {
61         // iteração no tempo
62         for (int k=0; k < nt; k++) {
63             #pragma omp single
64             t += ht;
65
66             #pragma omp for
67             for (int i=1; i < nx; i++) {
68                 gsl_vector_set(u, i,
69                                 gsl_vector_get(u0, i)
70 +                                     ht/(hx*hx) * (

```

```

71     gsl_vector_get(u0, i+1) - 2*gsl_vector_get(u0, i)
+   gsl_vector_get(u0, i-1)) + ht *
72     f(t-ht, gsl_vector_get
(x, i)));
73     }
74     #pragma omp single
75     {
76         sprintf(str, "results/u_%06d.dat", k
+1);
77         printf("t = %g, [%s]\n", t, str);
78         fu = fopen(str, "wb");
79         gsl_vector_fwrite(fu, u0);
80         fclose(fu);
81
82         // u0 = u
83         gsl_vector_memcpy(u0, u);
84     }
85
86 }
87 }
88
89 gsl_vector_free(x);
90 gsl_vector_free(u);
91 gsl_vector_free(u0);
92 return 0;
93 }
94

```

## 2.6.2 Formulação Implícita

A condição de estabilidade (2.7) pode ser contornada aplicando-se o esquema de Euler implícito

$$u_i^{(0)} = u^0(x_i), \quad \forall i, \quad (2.9a)$$

$$-ru_{i-1}^{(k+1)} + (2r+1)u_i^{(k+1)} - ru_{i+1}^{(k+1)} = u_i^{(k)} + h_t f_i^{(k+1)}, \quad (2.9b)$$

$$u_0^{(k+1)} = u_{n_x}^{(k+1)} = 0, \quad (2.9c)$$

onde  $r := \alpha h_t / h_x^2$ .

**Exemplo 2.6.2.** Implementamos o esquema de Euler implícito (2.9) para o problema de calor (2.8) do exemplo anterior. No código abaixo, o sistema linear em cada iteração é computado com o método de Jacobi.

Código 2.4: ex\_mlp\_calor\_implicito.cc

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3
4 #include <omp.h>
5
6 #include <math.h>
7 #include <gsl/gsl_vector.h>
8 #include <gsl/gsl_blas.h>
9
10 // fonte
11 double f(double t, double x) {
12     return (M_PI*M_PI-1.) *
13         exp(-t) * sin(M_PI * x);
14 }
15
16 int main()
17 {
18     // parâmetros no tempo
19     double tf = 1.;
20     int nt = 100;
21     double ht = tf / nt;
22
23     // parâmetros no espaço
24     int nx = 10;
25     double hx = 1./nx;
26
27     // parâmetros Jacobi
28     int maxit = 1000;
29     double tol = 1.49e-8;
30
31     // auxiliar

```

```

32 double r = ht/(hx*hx);
33
34 // malha
35 gsl_vector *x = gsl_vector_alloc(nx+1);
36 #pragma omp parallel for
37 for (int i = 0; i <= nx; i++) {
38     gsl_vector_set(x, i, i*hx);
39 }
40
41 gsl_vector *u0 = gsl_vector_alloc(nx+1);
42 gsl_vector *u = gsl_vector_calloc(nx+1);
43
44 // auxiliares
45 double norm;
46 gsl_vector *u00 = gsl_vector_alloc(nx+1);
47 gsl_vector *diff = gsl_vector_calloc(nx+1);
48
49 // inicialização
50 double t = 0.;
51 #pragma omp parallel for
52 for (int i = 0; i <= nx; i++) {
53     gsl_vector_set(u0, i,
54                     sin(M_PI *
55                         gsl_vector_get(x, i)));
56 }
57
58 // u00 = u0
59 gsl_vector_memcpy(u00, u0);
60
61 // armazena malha
62 FILE *fx = fopen("results/x.dat", "wb");
63 gsl_vector_fwrite(fx, x);
64 fclose(fx);
65
66 // armazena solução
67 char str[21];
68 sprintf(str, "results/u_%06d.dat", 0);
69 printf("t = %g, [%s]\n", t, str);

```

```

70
71 FILE *fu = fopen(str, "wb");
72 gsl_vector_fwrite(fu, u0);
73 fclose(fu);
74
75 #pragma omp parallel
76 {
77     // iteração no tempo
78     for (int k=0; k < nt; k++) {
79
80         #pragma omp single
81         {
82             t += ht;
83             printf("%d: t = %g\n", k+1, t);
84         }
85
86         // iteração de Jacobi
87         for (int it=0; it < maxit; it++) {
88
89             #pragma omp for
90             for (int i=1; i < nx; i++) {
91                 gsl_vector_set(u, i, 1./(2.*r + 1.) *
92                     (r * (gsl_vector_get(
93 u00, i-1) +
94                     gsl_vector_get(
95 u00, i+1))) +
96                     gsl_vector_get(u0, i)
97                     + ht * f(t,
98 gsl_vector_get(x, i))));
99
100                 gsl_vector_set(diff, i, gsl_vector_get(u
101 , i) -
102                     gsl_vector_get(
103 u00, i));
104             }
105
106         #pragma omp single

```

```

102     {
103         norm = gsl_blas_dnorm2(diff);
104         printf("\t%d: norm=%.2e\n", it, norm);
105
106         gsl_vector_memcpy(u00, u);
107     }
108
109     if (norm < tol) {
110         break;
111     }
112
113 }
114
115 #pragma omp single
116 {
117     sprintf(str, "results/u_%06d.dat", k+1);
118     printf("t = %g, [%s]\n", t, str);
119     fu = fopen(str, "wb");
120     gsl_vector_fwrite(fu, u0);
121     fclose(fu);
122
123     // u0 = u
124     gsl_vector_memcpy(u0, u);
125 }
126
127 }
128
129 }
130
131 gsl_vector_free(x);
132 gsl_vector_free(u);
133 gsl_vector_free(u0);
134 gsl_vector_free(u00);
135 gsl_vector_free(diff);
136
137 return 0;
138 }

```

### 2.6.3 Exercícios

Em construção

## 2.7 Aplicação: Equação de Fisher

Em construção

### 2.7.1 Exercícios

Em construção

## 2.8 Resolução de Sistema Linear Triangular

Em remoção

Nesta seção, vamos discutir sobre a uma implementação em paralelo do método da substituição para a resolução de sistemas triangulares. Primeiramente, vamos considerar  $A$  uma matriz triangular inferior quadrada de dimensões  $n \times n$ , i.e.  $A = [a_{i,j}]_{i,j=0}^{n-1}$  com  $a_{i,j} = 0$  para  $i < j$ . Ainda, vamos considerar que  $A$  é invertível.

Neste caso, um sistema linear  $Ax = b$  pode ser escrito na seguinte forma algébrica

$$a_{1,1}x_1 = b_1 \quad (2.10)$$

$$\vdots \quad (2.11)$$

$$a_{i,1}x_1 + a_{i,2}x_2 + \cdots + a_{i,i-1}x_{i-1} + a_{i,i}x_i = b_i \quad (2.12)$$

$$\vdots \quad (2.13)$$

$$a_{n,1}x_1 + a_{n,2}x_2 + \cdots + a_{n,i}x_i + \cdots + a_{n,n}x_n = b_n \quad (2.14)$$

O algoritmo serial do método da substituição (para frente) resolve o sistema começando pelo cálculo de  $x_1$  na primeira equação, então o cálculo de  $x_2$  pela segunda equação e assim por diante até o cálculo de  $x_n$  pela última equação. Segue o pseudocódigo serial.

1. Para  $i = 0, \dots, n - 1$ :

(a) Para  $j = 0, \dots, i - 1$ :

$$\text{i. } b_i = b_i - A_{i,j}x_j$$

$$\text{(b) } x_i = \frac{b_i}{A_{i,i}}$$

Implemente!

Para o algoritmo paralelo, vamos considerar uma arquitetura MP com  $n_p \geq 1$  instâncias de processamento. Para cada instância de processamento  $1 \leq p_{id} < n_p - 1$  vamos alocar as seguintes colunas da matriz  $A$

$$t_{ini} = p_{id} \left\lfloor \frac{n}{n_p} \right\rfloor \quad (2.15)$$

$$t_{fim} = (p_{id} + 1) \left\lfloor \frac{n}{n_p} \right\rfloor - 1 \quad (2.16)$$

e, para  $p_{id} = n_p - 1$  vamos alocar as últimas colunas, i.e.

$$t_{ini} = p_{id} \left\lfloor \frac{n}{n_p} \right\rfloor \quad (2.17)$$

$$t_{fim} = n - 1 \quad (2.18)$$

Segue o pseudocódigo em paralelo.

1. Para  $i = 0, \dots, n - 1$

(a)  $s = 0$

(b) Região paralela

i. Para  $j \in \{t_{ini}, \dots, t_{fim}\} \wedge \{0, \dots, i - 1\}$

$$\text{A. } s = s + a_{i,j}x_j$$

$$\text{(c) } x_i = \frac{b_i - s}{a_{i,i}}$$



O código MP C/C++ que apresentaremos a seguir, faz uso do construtor `threadprivate`

```
#pragma omp threadprivate(list)
```

Este construtor permite que a lista de variáveis (estáticas) `list` seja privada para cada *thread* e seja compartilhada entre as regiões paralelas. Por exemplo:

```
x = 0
#pragma omp parallel private(x)
    x = 1
#pragma omp parallel private(x)
    x vale 0
```

Agora, com o construtor `threadprivate`:

```
static x = 0
#pragma omp threadprivate(x)
#pragma omp parallel
    x = 1
#pragma omp parallel private(x)
    x vale 1
```

Ainda, apenas para efeito de exemplo, vamos considerar que  $a_{i,j} = (-1)^{i+j}(i+j)/(ij+1)$  para  $i < j$ ,  $a_{i,i} = 2[(i-n/2)^2 + 1]/n$  e  $b_i = (-1)^i/(i+1)$  para  $i = 0, \dots, n-1$ .

Segue o código paralelo para a resolução direta do sistema triangular inferior. Verifique!

Código: `sistrialdcol.cc`

```
1 #include <omp.h>
2 #include <stdio.h>
3 #include <ctime>
4 #include <algorithm>
5
6 #include <gsl/gsl_spmatrix.h>
7 #include <gsl/gsl_vector.h>
```

```

8 #include <gsl/gsl_rng.h>
9
10 int np, pid;
11 int ini, fim;
12 #pragma omp threadprivate(np,pid,ini,fim)
13
14 int main(int argc, char *argv[]) {
15
16     int n = 9999;
17
18     // vetores
19     gsl_spmatrix *a = gsl_spmatrix_alloc(n,n);
20     gsl_vector *b = gsl_vector_alloc(n);
21     gsl_vector *x = gsl_vector_alloc(n);
22
23     // inicializacao
24     printf('Inicializando ... \n');
25
26     for (int i=0; i<n; i++) {
27         for (int j=0; j<i; j++) {
28             gsl_spmatrix_set(a, i, j,
29                             pow(-1.0,i+j)*(i+j)/(i*j+1)
30             );
31         }
32         gsl_spmatrix_set(a, i, i,
33                         (pow(i-n/2,2)+1)*2/n);
34         gsl_vector_set(b, i,
35                        pow(-1.0,i)/(i+1));
36     }
37
38     printf('feito.\n');
39
40     printf('Executando em paralelo ... \n');
41
42     time_t t = time(NULL);
43     #pragma omp parallel
44     {
45         np = omp_get_num_threads();

```

```

45     pid = omp_get_thread_num();
46
47     ini = pid*n/np;
48     fim = (pid+1)*n/np;
49     if (pid == np-1)
50         fim = n;
51 }
52
53 for (int i=0; i<n; i++) {
54     double s = 0;
55     #pragma omp parallel reduction(+: s)
56     {
57         for (int j=std::max(0,ini); j<i and j<fim; j
58 ++))
59             s += gsl_spmatrix_get(a,i,j) *
60                 gsl_vector_get(x,j);
61     }
62     gsl_vector_set(x, i,
63                   (gsl_vector_get(b,i) - s) /
64                   gsl_spmatrix_get(a,i,i));
65 }
66
67 t = time(NULL)-t;
68
69 printf('feito. %ld s\n', t);
70
71 gsl_spmatrix_free(a);
72 gsl_vector_free(b);
73 gsl_vector_free(x);
74
75 return 0;
76 }

```

## 2.8.1 Exercícios resolvidos

Em remoção

**ER 2.8.1.** Seja  $Ax = b$  um sistema triangular inferior de dimensões  $n \times n$ . O seguinte pseudocódigo paralelo é uma alternativa ao apresentado acima. Por que este pseudocódigo é mais lento que o anterior?

1. Região paralela

(a) Para  $j = 0, \dots, n - 1$

i. Se  $j \in \{t_{ini}, \dots, t_{fim}\}$

$$\text{A. } x_j = \frac{b_j}{a_{j,j}}$$

ii. Para  $i \in \{t_{ini}, \dots, t_{fim}\} \wedge \{j + 1, \dots, n - 1\}$

$$\text{A. } b_i = b_i - a_{i,j}x_j$$

**Solução.** Este código tem um número de operações semelhante ao anterior, seu desempenho é afetado pelo chamado compartilhamento falso (*false sharing*). Este é um fenômeno relacionado ao uso ineficiente da memória *cache* de cada *thread*. O último laço deste pseudocódigo faz sucessivas atualizações do vetor  $b$ , o que causa sucessivos recarregamentos de partes do vetor  $b$  da memória RAM para a memória *cache* de cada um dos *threads*. Verifique!

◇

**ER 2.8.2.** Seja  $A$  uma matriz triangular inferior e invertível de dimensões  $n \times n$ . Escreva um pseudocódigo MP para calcular a matriz inversa  $A^{-1}$  usando o método de substituição direta.

**Solução.** Vamos denotar  $A = [a_{i,j}]_{i,j=1}^{n-1}$  e  $A^{-1} = [x_{i,j}]_{i,j=1}^{n-1}$ . Note que  $x$ 's são as incógnitas. Por definição,  $AA^{-1} = I$ , logo

$$a_{1,1}x_{1,k} = \delta_{1,k} \quad (2.19)$$

$$\dots \quad (2.20)$$

$$a_{i,1}x_{1,k} + \dots + a_{i,i-1}x_{i-1,k} + a_{i,i}x_{i,k} = \delta_{i,k} \quad (2.21)$$

$$\dots \quad (2.22)$$

$$a_{n-1,1}x_{1,k} + \dots + a_{n-1,n-1}x_{n-1,k} = \delta_{n-1,k} \quad (2.23)$$

onde,  $k = 0, \dots, n - 1$  e  $\delta_{i,j}$  denota o Delta de Kronecker. Ou seja, o cálculo

de  $A^{-1}$  pode ser feito pela resolução de  $n$  sistemas triangulares inferiores tendo  $A$  como matriz de seus coeficientes.

Para construirmos um pseudocódigo MP, podemos distribuir os sistemas lineares  $a$  entre os *threads* disponíveis. Então, cada *thread* resolve em serial seus sistemas. Segue o pseudocódigo, sendo  $x_k = (x_{1,k}, \dots, x_{n-1,k})$  e  $b_k = (\delta_{1,k}, \dots, \delta_{n-1,k})$ .

1. Região paralela

(a) Para  $k \in \{t_{ini}, \dots, t_{fim}\}$

i. resolve  $Ax_k = b_k$

◇

## 2.8.2 Exercícios

Em remoção

**E.2.8.1.** Implemente um código MP do pseudocódigo discutido no ER 2.8.1. Compare o tempo computacional com o do código `sistria1dcol.cc`.

**E.2.8.2.** Implemente um código MP para computar a inversa de uma matriz triangular inferior de dimensões  $n \times n$ .

**E.2.8.3.** Implemente um código MP para computar a solução de um sistema linear triangular superior de dimensões  $n \times n$ .

**E.2.8.4.** Implemente um código MP para computar a inversa de uma matriz triangular superior de dimensões  $n \times n$ .

## 2.9 Decomposição LU

remoção

Nesta seção, vamos discutir sobre a paralelização da decomposição LU para matrizes. A decomposição  $LU$  de uma matriz  $A$  com dimensões  $n \times n$  é

$$A = LU \quad (2.24)$$

onde  $L$  é uma matriz triangular inferior e  $U$  é uma matriz triangular superior, ambas com dimensões  $n \times n$ .

Para fixar as ideias, vamos denotar  $A = [a_{i,j}]_{i,j=0}^{n-1}$ ,  $L = [l_{i,j}]_{i,j=0}^{n-1}$  sendo  $l_{i,i} = 1$  e  $l_{i,j} = 0$  para  $i > j$ , e  $U = [u_{i,j}]_{i,j=0}^n$  sendo  $u_{i,j} = 0$  para  $i < j$ . O pseudoalgoritmo serial para computar a decomposição  $LU$  é

1.  $U = A, L = I$
2. Para  $k = 0, \dots, n - 2$ 
  - (a) Para  $i = k + 1, \dots, n - 1$ 
    - i.  $l_{i,k} = u_{i,k} / u_{k,k}$
    - ii. Para  $j = k, \dots, n - 1$

$$A. \quad u_{i,j} = u_{i,j} - l_{i,k} u_{k,j}$$

A forma mais fácil de paralelizar este algoritmo em uma arquitetura MP é paralelizando um de seus laços (itens 2., 2.(a) ou 2.(a)ii.). O laço do item 2. não é paralelizável, pois a iteração seguinte depende do resultado da iteração imediatamente anterior. Agora, os dois laços seguintes são paralelizáveis. Desta forma, o mais eficiente é paralelizarmos o segundo laço 2.(a).

O seguinte código é uma versão paralela da decomposição LU. A matriz  $A$  é inicializada como uma matriz simétrica de elementos randômicos (linhas 19-41), sendo que a decomposição é computada nas linhas 43-61.

Código: parallelLU.cc

```

1 #include <omp.h>
2 #include <stdio.h>
3 #include <ctime>
4 #include <algorithm>
5
```

```

6 #include <gsl/gsl_matrix.h>
7 #include <gsl/gsl_vector.h>
8 #include <gsl/gsl_rng.h>
9 #include <gsl/gsl_blas.h>
10
11 int main(int argc, char *argv[]) {
12
13     int n = 5;
14
15     gsl_matrix *a = gsl_matrix_alloc(n,n);
16     gsl_matrix *u = gsl_matrix_alloc(n,n);
17     gsl_matrix *l = gsl_matrix_alloc(n,n);
18
19     // gerador randomico
20     gsl_rng *rng = gsl_rng_alloc(gsl_rng_default);
21     gsl_rng_set(rng, time(NULL));
22
23     // inicializacao
24     printf('Iniciando ... \n');
25     for (int i=0; i<n; i++) {
26         for (int j=0; j<i; j++) {
27             int sig = 1;
28             if (gsl_rng_uniform(rng) >= 0.5)
29                 sig = -1;
30             gsl_matrix_set(a, i, j,
31                             sig*gsl_rng_uniform(rng));
32             gsl_matrix_set(a, j, i,
33                             gsl_matrix_get(a, i, j));
34         }
35         int sig = 1;
36         if (gsl_rng_uniform(rng) >= 0.5)
37             sig = -1;
38         gsl_matrix_set(a, i, i,
39                         sig*gsl_rng_uniform_pos(rng))
40     }
41     printf('feito.\n');
42

```

```

43 // U = A
44 gsl_matrix_memcpy(u,a);
45 // L = I
46 gsl_matrix_set_identity(l);
47
48 for (int k=0; k<n-1; k++) {
49     #pragma omp parallel for
50     for (int i=k+1; i<n; i++) {
51         gsl_matrix_set(l, i, k,
52                        gsl_matrix_get(u, i, k)/
53                        gsl_matrix_get(u, k, k));
54         for (int j=k; j<n; j++) {
55             gsl_matrix_set(u, i, j,
56                            gsl_matrix_get(u, i, j) -
57                            gsl_matrix_get(l, i, k) *
58                            gsl_matrix_get(u, k, j));
59         }
60     }
61 }
62
63 gsl_matrix_free(a);
64 gsl_matrix_free(u);
65 gsl_matrix_free(l);
66 gsl_rng_free(rng);
67
68 return 0;
69 }

```

## 2.9.1 Exercícios Resolvidos

**Em remoção**

**ER 2.9.1.** Faça um código MP para computar a solução de um sistema linear  $Ax = b$  usando a decomposição LU. Assuma  $A$  uma matriz simétrica  $n \times n$  de elementos randômicos, assim como os elementos do vetor  $b$ .

**Solução.** A decomposição LU da matriz  $A$  nos fornece as matrizes  $L$  (matriz



triangular inferior) e  $U$  (matriz triangular superior), com

$$A = LU \quad (2.25)$$

Logo, temos

$$Ax = b \quad (2.26)$$

$$\Rightarrow (LU)x = b \quad (2.27)$$

$$\Rightarrow L(Ux) = b \quad (2.28)$$

Denotando  $Ux = y$ , temos que  $y$  é solução do sistema triangular inferior

$$Ly = b \quad (2.29)$$

e, por conseguinte,  $x$  é solução do sistema triangular superior

$$Ux = y. \quad (2.30)$$

Em síntese, o sistema  $Ax = b$  pode ser resolvido com o seguinte pseudocódigo:

1. Computar a decomposição LU,  $A=LU$ .
2. Resolver  $Ly = b$ .
3. Resolver  $Ux = y$ .

Cada passo acima pode ser paralelizado. O código MP fica de exercício, veja E 2.9.1.

◇

**ER 2.9.2.** Considere a decomposição LU de uma matriz  $A$   $n \times n$ . Em muitas aplicações, não há necessidade de guardar a matriz  $A$  em memória após a decomposição. Além disso, fixando-se que a diagonal da matriz  $L$  tem todos os elementos iguais a 1, podemos alocar seus elementos não nulos na parte triangular inferior (abaixo da diagonal) da própria matriz  $A$ . E, a matriz  $U$  pode ser alocada na parte triangular superior da matriz  $A$ . Faça um código MP para computar a decomposição LU de uma matriz  $A$ , alocando o resultado na própria matriz  $A$ .

**Solução.** O seguinte código faz a implementação pedida. Neste código, é necessário alocar apenas a matriz  $A$ , sem necessidade de local as matrizes  $L$  e  $U$ . Da linha 17 à 39, apenas é gerada a matriz randômica  $A$ . A decomposição é computada da linha 41 a 54.

Código: parallelLU2.cc

```

1 #include <omp.h>
2 #include <stdio.h>
3 #include <ctime>
4 #include <algorithm>
5
6 #include <gsl/gsl_matrix.h>
7 #include <gsl/gsl_vector.h>
8 #include <gsl/gsl_rng.h>
9 #include <gsl/gsl_blas.h>
10
11 int main(int argc, char *argv[]) {
12
13     int n = 5;
14
15     gsl_matrix *a = gsl_matrix_alloc(n,n);
16
17     // gerador randomico
18     gsl_rng *rng = gsl_rng_alloc(gsl_rng_default);
19     gsl_rng_set(rng, time(NULL));
20
21     // inicializacao
22     printf('Iniciando ... \n');
23     for (int i=0; i<n; i++) {
24         for (int j=0; j<i; j++) {
25             int sig = 1;
26             if (gsl_rng_uniform(rng) >= 0.5)
27                 sig = -1;
28             gsl_matrix_set(a, i, j,
29                             sig*gsl_rng_uniform(rng));
30             gsl_matrix_set(a, j, i,
31                             gsl_matrix_get(a, i, j));
32         }

```

```

33     int sig = 1;
34     if (gsl_rng_uniform(rng) >= 0.5)
35         sig = -1;
36     gsl_matrix_set(a, i, i,
37                    sig*gsl_rng_uniform_pos(rng))
38 ;
39 }
40 printf('feito.\n');
41
42 for (int k=0; k<n-1; k++) {
43     #pragma omp parallel for
44     for (int i=k+1; i<n; i++) {
45         gsl_matrix_set(a, i, k,
46                        gsl_matrix_get(a, i, k)/
47                        gsl_matrix_get(a, k, k));
48         for (int j=k+1; j<n; j++) {
49             gsl_matrix_set(a, i, j,
50                            gsl_matrix_get(a, i, j) -
51                            gsl_matrix_get(a, i, k) *
52                            gsl_matrix_get(a, k, j));
53         }
54     }
55     gsl_matrix_free(a);
56     gsl_rng_free(rng);
57
58     return 0;
59 }

```

Este algoritmo demanda substancialmente menos memória computacional que o código `parallelLU.cc` visto acima. Por outro lado, ele é substancialmente mais lento, podendo demandar até o dobro de tempo. Verifique!

O aumento no tempo computacional se deve ao mau uso da memória *cache* dos processadores. A leitura de um elemento da matriz, aloca no *cache* uma sequência de elementos próximos na mesma linha. Ao escrever em um destes elementos, a alocação do *cache* é desperdiçada, forçando o *cache* a ser atualizado. Note que o código `parallelLU.cc` requer menos atualizações do

*cache* que o código `parallelLU2.cc`.



## 2.9.2 Exercícios

Em remoção

**E.2.9.1.** Implemente o código MP discutido no ER 2.9.1.

**E.2.9.2.** Implemente um código MP para computar a inversa de uma matriz simétrica de elementos randômicos usando decomposição LU.

**E.2.9.3.** Considere o pseudoalgoritmo serial da composição LU apresentado acima. Por que é melhor paralelizar o laço 2.(a) do que o laço 2.(a)ii.?

**E.2.9.4.** Use o código MP discutido no ER 2.9.2 para resolver um sistema  $Ax = b$  de  $n$  equações e  $n$  incógnitas. Assuma que a matriz  $A$  seja simétrica.

**E.2.9.5.** Um algoritmo paralelo mais eficiente para computar a decomposição LU pode ser obtido usando-se a decomposição LU por blocos. Veja o vídeo <https://youtu.be/E8aBJsC0bY8> e implemente um código MP para computar a decomposição LU por blocos.

## 2.10 Métodos iterativos para Sistemas Lineares

Em remoção

Nesta seção, vamos discutir sobre a paralelização MP de alguns métodos iterativos para sistemas lineares

$$Ax = b \tag{2.31}$$

com  $A = [a_{i,j}]_{i,j=0}^{n-1}$ ,  $x = (x_i)_{i=0}^{n-1}$  e  $b = (b_i)_{i=0}^{n-1}$ .

### 2.10.1 Método de Jacobi

**Em remoção**

Nós podemos escrever a  $i$ -ésima equação do sistema  $Ax = b$  como

$$\sum_{j=1}^n a_{i,j}x_j = b_i. \quad (2.32)$$

Isolando  $x_i$ , obtemos

$$x_i = -\frac{1}{a_{i,i}} \left[ \sum_{j \neq i} a_{i,j}x_j - b_i \right]. \quad (2.33)$$

Nesta última equação, temos que  $x_i$  pode ser diretamente calculado se todos os elementos  $x_j$ ,  $j \neq i$ , forem conhecidos. Isso motiva o chamado método de Jacobi que é dado pela seguinte iteração

$$x_i(0) = \text{aprox. inicial}, \quad (2.34)$$

$$x_i(t+1) = -\frac{1}{a_{i,i}} \left[ \sum_{j \neq i} a_{i,j}x_j(t) - b_i \right], \quad (2.35)$$

para cada  $i = 0, 1, \dots, n-1$  e  $t = 0, 1, 2, \dots$ . O número máximo de iterações  $t_{\max}$  e o critério de parada podem ser escolhidos de forma adequada.

O pseudocódigo serial para o método de Jacobi pode ser escrito como segue

1. Alocar a aproximação inicial  $x^0$ .
2. Para  $t = 0, 1, 2, \dots, t_{\max}$ :

(a) Para  $i = 0, 1, 2, \dots, n$ :

$$\text{i. } x_i = -\frac{1}{a_{i,i}} \left[ \sum_{j \neq i} a_{i,j}x_j^0 - b_i \right].$$

(b) Verificar o critério de parada.

(c)  $x_0 = x$ .

A paralelização MP no método de Jacobi pode ser feita de forma direta e eficaz pela distribuição do laço 2.(a) do pseudocódigo acima. O seguinte código é uma implementação MP do método de Jacobi. Os vetores  $b$  e  $x_0$  são inicializados com elementos randômicos  $(0, 1)$ . A matriz  $A$  é inicializada como uma matriz estritamente diagonal dominante<sup>1</sup> com elementos randômicos  $(-1, 1)$ . O critério de parada é

$$\|x - x^0\|_2 < \text{tol}, \quad (2.36)$$

onde  $\text{tol}$  é a tolerância.

Código: pJacobi.cc

```

1 #include <omp.h>
2 #include <stdio.h>
3 #include <time.h>
4
5 #include <gsl/gsl_matrix.h>
6 #include <gsl/gsl_vector.h>
7 #include <gsl/gsl_blas.h>
8 #include <gsl/gsl_rng.h>
9
10 // random +/- 1
11 double randsig(gsl_rng *rng);
12
13 int main(int argc, char *argv[]) {
14
15     int n = 999;
16     int tmax = 50;
17     double tol = 1e-8;
18
19     gsl_matrix *a = gsl_matrix_alloc(n,n);
20     gsl_vector *b = gsl_vector_alloc(n);
21
22     gsl_vector *x = gsl_vector_alloc(n);
23     gsl_vector *x0 = gsl_vector_alloc(n);
24
25     // gerador randomico

```

---

<sup>1</sup>O método de Jacobi é convergente para matriz estritamente diagonal dominante.

```

26  gsl_rng *rng = gsl_rng_alloc(gsl_rng_default);
27  gsl_rng_set(rng, time(NULL));
28
29  // Inicializacao
30  // Matriz estritamente diagonal dominante
31  printf('Inicializacao ... \n');
32  double sig;
33  for (int i=0; i<n; i++) {
34      double s = 0;
35      for (int j=0; j<n; j++) {
36          double aux = gsl_rng_uniform(rng);
37          gsl_matrix_set(a, i, j,
38                        randsig(rng)*aux);
39          s += aux;
40      }
41      gsl_matrix_set(a, i, i,
42                    randsig(rng) * s);
43      gsl_vector_set(b, i,
44                    randsig(rng) *
45                    gsl_rng_uniform(rng));
46      gsl_vector_set(x0, i,
47                    randsig(rng) *
48                    gsl_rng_uniform(rng));
49  }
50  printf('feito.\n');
51
52  // Jacobi
53  for (int t=0; t<tmax; t++) {
54      #pragma omp parallel for
55      for (int i=0; i<n; i++) {
56          double s = 0;
57          for (int j=0; j<i; j++)
58              s += gsl_matrix_get(a, i, j) *
59                  gsl_vector_get(x0, j);
60          for (int j=i+1; j<n; j++)
61              s += gsl_matrix_get(a, i, j) *
62                  gsl_vector_get(x0, j);
63          gsl_vector_set(x, i,

```

```

64         (gsl_vector_get(b, i) - s) /
65         gsl_matrix_get(a, i, i));
66     }
67     // criterio de parada
68     // ||x-x0||_2 < tol
69     gsl_blas_daxpy(-1.0, x, x0);
70     double e = gsl_blas_dnorm2(x0);
71     printf('Iter. %d: %1.0e\n', t, e);
72     if (e < tol)
73         break;
74     gsl_vector_memcpy(x0, x);
75 }
76
77 gsl_matrix_free(a);
78 gsl_vector_free(b);
79 gsl_vector_free(x);
80 gsl_vector_free(x0);
81 gsl_rng_free(rng);
82
83 return 0;
84 }
85
86 double randsig(gsl_rng *rng)
87 {
88     double signal = 1.0;
89     if (gsl_rng_uniform(rng) >= 0.5)
90         signal = -1.0;
91     return signal;
92 }

```

### 2.10.2 Método *tipo* Gauss-Seidel

Em remoção

No algoritmo serial, observamos que ao calcularmos  $x_i$  pela iteração de Jacobi(2.33), as incógnitas  $x_j$ ,  $j < i$ , já foram atualizadas. Isto motivo o método de Gauss-Seidel, cujo algoritmo é descrito no seguinte pseudocódigo:



1. Alocar a aproximação inicial  $x^0$ .
2. Para  $t = 0, 1, 2, \dots, t_{\max}$ :
  - (a) Para  $i = 0, 1, 2, \dots, n$ :

$$\text{i. } x_i = -\frac{1}{a_{i,i}} \left[ \sum_{j < i} a_{i,j} x_j + \sum_{j > i} a_{i,j} x_j^0 - b_i \right].$$

- (b) Verificar o critério de parada.
- (c)  $x^0 = x$ .

Embora este método seja normalmente muito mais rápido que o método de Jacobi, ele não é paralelizável. Isto se deve ao fato de que o cálculo da incógnita  $x_i$  depende dos cálculos precedentes das incógnitas  $x_j$ ,  $j < i$ .

No entanto, a paralelização do método de Gauss-Seidel pode ser viável no caso de matrizes esparsas. Isto ocorre quando o acoplamento entre as equações não é total, podendo-se reagrupar as equações em blocos com base nos seus acoplamentos. Com isso, os blocos podem ser distribuídos entre as instâncias de processamento e, em cada uma, o método de Gauss-Seidel é aplicado de forma serial.

Uma alternativa baseada no Método de Gauss-Seidel, é utilizar o dado atualizado  $x_j$  logo que possível, independentemente da ordem a cada iteração. A iteração do tipo Gauss-Seidel pode-se ser escrita da seguinte forma

$$x_i = -\frac{1}{a_{i,i}} \left[ \sum_{\hat{j} \neq i} a_{i,\hat{j}} x_{\hat{j}} + \sum_{j \neq i} a_{i,j} x_j^0 - b_i \right], \quad (2.37)$$

onde arbitrariamente  $\hat{j}$  correspondem aos índices para os quais  $x_{\hat{j}}$  já tenham sido atualizados na iteração corrente e  $j$  corresponde aos índices ainda não atualizados. O pseudocódigo MP deste método pode ser descrito como segue:

1. Alocar a aproximação inicial  $x$ .
2. Para  $t = 0, 1, 2, \dots, t_{\max}$ :
  - (a)  $x^0 = x$ .

(b) *distribuição de laço em paralelo:*

i. Para  $i = 0, 1, 2, \dots, n$  :

$$A. \ x_i = -\frac{1}{a_{i,i}} \left[ \sum_{j \neq i} a_{i,j} x_j - b_i \right].$$

(c) Verificar o critério de parada.

Este método tipo Gauss-Seidel converge mais rápido que o método de Jacobi em muitos casos. Veja [?, p. 151–153], para alguns resultados sobre convergência.

A implementação MP do pseudocódigo acima é apresentada no código abaixo. Os elementos dos vetores  $b$ ,  $x^0$  e da matriz  $A$  são inicializados da mesma forma que no código `pJacobi.cc` acima.

Código: `pGSL.cc`

```

1 #include <omp.h>
2 #include <stdio.h>
3 #include <time.h>
4
5 #include <gsl/gsl_matrix.h>
6 #include <gsl/gsl_vector.h>
7 #include <gsl/gsl_blas.h>
8 #include <gsl/gsl_rng.h>
9
10 // random +/- 1
11 double randsig(gsl_rng *rng);
12
13 int main(int argc, char *argv[]) {
14
15     int n = 999;
16     int tmax = 50;
17     double tol = 1e-8;
18
19     gsl_matrix *a = gsl_matrix_alloc(n,n);
20     gsl_vector *b = gsl_vector_alloc(n);

```

```

21
22 gsl_vector *x = gsl_vector_alloc(n);
23 gsl_vector *x0 = gsl_vector_alloc(n);
24
25 // gerador randomico
26 gsl_rng *rng = gsl_rng_alloc(gsl_rng_default);
27 gsl_rng_set(rng, time(NULL));
28
29 // Inicializacao
30 // Matriz estritamente diagonal dominante
31 printf('Inicializacao ... \n');
32 double sig;
33 for (int i=0; i<n; i++) {
34     double s = 0;
35     for (int j=0; j<n; j++) {
36         double aux = gsl_rng_uniform(rng);
37         gsl_matrix_set(a, i, j,
38                        randsig(rng)*aux);
39         s += aux;
40     }
41     gsl_matrix_set(a, i, i,
42                  randsig(rng) * s);
43     gsl_vector_set(b, i,
44                  randsig(rng) *
45                  gsl_rng_uniform(rng));
46     gsl_vector_set(x, i,
47                  randsig(rng) *
48                  gsl_rng_uniform(rng));
49 }
50 printf('feito.\n');
51
52 // Random Gauss-Seidel
53 for (int t=0; t<tmax; t++) {
54     gsl_vector_memcpy(x0, x);
55     #pragma omp parallel for
56     for (int i=0; i<n; i++) {
57         double s = 0;
58         for (int j=0; j<i; j++)

```

```

59         s += gsl_matrix_get(a, i, j) *
60             gsl_vector_get(x, j);
61     for (int j=i+1; j<n; j++)
62         s += gsl_matrix_get(a, i, j) *
63             gsl_vector_get(x, j);
64     gsl_vector_set(x, i,
65                   (gsl_vector_get(b, i) - s) /
66                   gsl_matrix_get(a, i, i));
67 }
68 // criterio de parada
69 // ||x-x0||_2 < tol
70 gsl_blas_daxpy(-1.0, x, x0);
71 double e = gsl_blas_dnorm2(x0);
72 printf('Iter. %d: %1.0e\n', t, e);
73 if (e < tol)
74     break;
75 }
76
77 gsl_matrix_free(a);
78 gsl_vector_free(b);
79 gsl_vector_free(x);
80 gsl_vector_free(x0);
81 gsl_rng_free(rng);
82
83 return 0;
84 }
85
86 double randsig(gsl_rng *rng)
87 {
88     double signal = 1.0;
89     if (gsl_rng_uniform(rng) >= 0.5)
90         signal = -1.0;
91     return signal;
92 }

```

### 2.10.3 Método do Gradiente Conjugado

Em remoção

O Método do Gradiente Conjugado pode ser utilizado na resolução de sistemas lineares  $Ax = b$ , onde  $A$  é uma matriz simétrica e positiva definida. No caso de sistemas em gerais, o método pode ser utilizado para resolver o sistema equivalente  $A'Ax = A'b$ , onde  $A$  é uma matriz inversível, com  $A'$  denotando a transposta de  $A$ .

O pseudocódigo deste método é apresentado como segue:

1. Alocar a aproximação inicial  $x$ .
2. Calcular o resíduo  $r = Ax - b$ .
3. Alocar a direção  $d = r$ .
4. Para  $t = 0, 1, \dots, t_{\max}$ :

$$(a) \quad \alpha = -\frac{r \cdot d}{d \cdot Ad}.$$

$$(b) \quad x = x + \alpha d.$$

$$(c) \quad r = Ax - b.$$

$$(d) \quad \beta = \frac{r \cdot Ad}{d \cdot Ad}.$$

$$(e) \quad d = -r + \beta d$$

Uma versão MP deste método pode ser implementada pela distribuição em paralelo de cada uma das operações de produto escalar, multiplicação matriz-vetor e soma vetor-vetor. O seguinte código é uma implementação MP do Método do Gradiente Conjugado. Os elementos do vetor  $b$  e da matriz  $A$  são inicializados de forma randômica e é garantida que matriz é simétrica positiva definida.

Código: pGC.cc

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

```

2 #include <stdio.h>
3 #include <time.h>
4 #include <math.h>
5
6 #include <gsl/gsl_matrix.h>
7 #include <gsl/gsl_vector.h>
8 #include <gsl/gsl_blas.h>
9 #include <gsl/gsl_rng.h>
10
11 int n = 999;
12 int tmax = 50;
13 double tol = 1e-8;
14
15 // inicializacao
16 void init(gsl_matrix *a,
17           gsl_vector *b);
18
19 // random +/- 1
20 double randsig(gsl_rng *rng);
21
22 // residuo
23 void residuo(const gsl_matrix *a,
24              const gsl_vector *x,
25              const gsl_vector *b,
26              gsl_vector *r);
27
28 // Metodo do Gradiente Conjugado
29 void pGC(const gsl_matrix *a,
30          const gsl_vector *b,
31          gsl_vector *x);
32
33 int main(int argc, char *argv[]) {
34
35     // sistema
36     gsl_matrix *a = gsl_matrix_alloc(n,n);
37     gsl_vector *b = gsl_vector_alloc(n);
38
39     // incognita

```

```

40  gsl_vector *x = gsl_vector_alloc(n);
41
42  // inicializacao
43  init(a, b);
44
45  // Metodo do Gradiente Conjugado
46  pGC(a, b, x);
47
48  gsl_matrix_free(a);
49  gsl_vector_free(b);
50  gsl_vector_free(x);
51
52  return 0;
53 }
54
55 /*****
56 Inicializacao
57 *****/
58 void init(gsl_matrix *a,
59          gsl_vector *b)
60 {
61     printf('Inicializacao ... \n');
62     // gerador randomico
63     gsl_rng *rng = gsl_rng_alloc(gsl_rng_default);
64     gsl_rng_set(rng, time(NULL));
65
66     // C - Matriz estritamente diagonal positiva
67     double sig;
68     gsl_matrix *c = gsl_matrix_alloc(n,n);
69     #pragma omp parallel for
70     for (int i=0; i<n; i++) {
71         double aux;
72         double s = 0;
73         for (int j=0; j<n; j++) {
74             aux = gsl_rng_uniform(rng);
75             gsl_matrix_set(c, i, j,
76                           randsig(rng) * aux);
77             s += aux;

```

```

78     }
79     gsl_matrix_set(c, i, i,
80                   randsig(rng) * s);
81     gsl_vector_set(b, i,
82                   randsig(rng) *
83                   gsl_rng_uniform(rng));
84 }
85 // A = C'C: Simetrica positiva definida
86 #pragma omp parallel for
87 for (int i=0; i<n; i++)
88     for (int j=0; j<n; j++) {
89         double s;
90         gsl_vector_const_view ci =
91             gsl_matrix_const_column(c, i);
92         gsl_vector_const_view cj =
93             gsl_matrix_const_column(c, j);
94         gsl_blas_ddot(&ci.vector, &cj.vector, &s);
95         gsl_matrix_set(a, i, j, s);
96     }
97
98     gsl_rng_free(rng);
99     gsl_matrix_free(c);
100
101     printf('feito.\n');
102 }
103 /*****
104
105 /*****
106 Sinal randomico
107 *****/
108 double randsig(gsl_rng *rng)
109 {
110     double signal = 1.0;
111     if (gsl_rng_uniform(rng) >= 0.5)
112         signal = -1.0;
113     return signal;
114 }
115 /*****/

```



```

116
117 /*****
118 residuo
119 *****/
120 void residuo(const gsl_matrix *a,
121             const gsl_vector *x,
122             const gsl_vector *b,
123             gsl_vector *r)
124 {
125     #pragma omp parallel for
126     for (int i=0; i<n; i++) {
127         double s = 0;
128         for (int j=0; j<n; j++)
129             s += gsl_matrix_get(a, i, j) *
130                 gsl_vector_get(x, j);
131         gsl_vector_set(r, i,
132                     s - gsl_vector_get(b, i));
133     }
134 }
135 /*****/
136
137 /*****
138 Metodo do Gradiente Conjugado
139 *****/
140 void pGC(const gsl_matrix *a,
141         const gsl_vector *b,
142         gsl_vector *x)
143 {
144     gsl_vector *r = gsl_vector_alloc(n);
145     gsl_vector *d = gsl_vector_alloc(n);
146     gsl_vector *ad = gsl_vector_alloc(n);
147
148     // x = 0
149     gsl_vector_set_zero(x);
150
151     // r = Ax - b
152     residuo(a, x, b, r);
153

```

```

154 // d = r
155 gsl_vector_memcpy(d, r);
156
157 for (int t=0; t<tmax; t++) {
158     // r.d, Ad, dAd
159     double rd = 0;
160     double dAd = 0;
161     #pragma omp parallel for reduction(+:rd,dAd)
162     for (int i=0; i<n; i++) {
163         rd += gsl_vector_get(r, i) *
164             gsl_vector_get(d, i);
165         double adi = 0;
166         for (int j=0; j<n; j++)
167             adi += gsl_matrix_get(a, i, j) *
168                 gsl_vector_get(d, j);
169         gsl_vector_set(ad, i, adi);
170         dAd += gsl_vector_get(d, i) * adi;
171     }
172
173     // alpha
174     double alpha = rd/dAd;
175
176     // x = x - alpha*d
177     #pragma omp parallel for
178     for (int i=0; i<n; i++)
179         gsl_vector_set(x, i,
180             gsl_vector_get(x, i) -
181             alpha *
182             gsl_vector_get(d, i));
183
184     // residuo
185     residuo(a, x, b, r);
186
187     // rAd
188     double rAd = 0;
189     #pragma omp parallel for reduction(+:rAd)
190     for (int i=0; i<n; i++)
191         rAd += gsl_vector_get(r, i) *

```

```

192     gsl_vector_get(ad, i);
193
194     // beta
195     double beta = rAd/dAd;
196
197     // d
198     #pragma omp parallel for
199     for (int i=0; i<n; i++)
200         gsl_vector_set(d, i,
201                        beta *
202                        gsl_vector_get(d, i) -
203                        gsl_vector_get(r, i));
204
205     // criterio de parada
206     // ||r||_2 < tol
207     double crt = 0;
208     #pragma omp parallel for reduction(+: crt)
209     for (int i=0; i<n; i++)
210         crt += gsl_vector_get(r, i) *
211               gsl_vector_get(r, i);
212     crt = sqrt(crt);
213     printf('Iter. %d: %1.1e\n', t, crt);
214     if (crt < tol)
215         break;
216 }
217
218 gsl_vector_free(r);
219 gsl_vector_free(d);
220 gsl_vector_free(ad);
221
222 }
223 /*****/

```

## 2.10.4 Exercícios Resolvidos

Em remoção

**ER 2.10.1.** Faça uma implementação MP para computar a inversa de uma

matriz  $A$  usando o Método de Gauss-Seidel. Assuma que  $A$  seja uma matriz estritamente diagonal dominante de dimensões  $n \times n$  ( $n$  grande).

**Solução.** A inversa da matriz  $A$  é a matriz  $B$  de dimensões  $n \times n$  tal que

$$AB = I \quad (2.38)$$

Denotando por  $b_k$ ,  $k = 0, 1, \dots, n$ , as colunas da matriz  $B$ , temos que o problema de calcular  $B$  é equivalente a resolver os seguintes  $n$  sistemas lineares

$$Ab_k = i_k, \quad k = 0, 1, \dots, n, \quad (2.39)$$

onde  $i_k$  é a  $k$ -ésima coluna da matriz identidade  $I$ . Podemos usar o método de Gauss-Seidel para computar a solução de cada um destes sistemas lineares. Embora o método não seja paralelizável, os sistemas são independentes um dos outros e podem ser computados em paralelo. O pseudocódigo pode ser escrito como segue:

1. Alocar a matriz  $A$ .
2. *(início da região paralela)*
  - (a) Para  $k = 0, 1, \dots, n$  *(laço em paralelo)*:
    - i. Alocar  $i_k$ .
    - ii. Inicializar  $b_k$ .
    - iii. Resolver pelo Método de Gauss-Seidel

$$Ab_k = i_k \quad (2.40)$$

A implementação fica como Exercício E 2.10.2.

◇

**ER 2.10.2.** Faça uma implementação MP do método de sobre-relaxação de Jacobi (método JOR) para computar a solução de um sistema linear  $Ax = b$ , com  $A$  matriz estritamente diagonal dominante de dimensões  $n \times n$  ( $n$  grande).

**Solução.** O método JOR é uma variante do método de Jacobi. A iteração JOR é

$$x_i(0) = \text{aprox. inicial}, \quad (2.41)$$

$$x_i(t+1) = (1-\gamma)x_i(t) - \frac{\gamma}{a_{i,i}} \left[ \sum_{j \neq i} a_{i,j}x_j(t) - b_i \right], \quad (2.42)$$

para cada  $i = 0, 1, \dots, n-1$  e  $t = 0, 1, 2, \dots$ , com  $0 < \gamma < 1$ . Note que se  $\gamma = 1$ , então temos o Método de Jacobi.

A implementação MP do Método JOR pode ser feita de forma análoga a do Método de Jacobi (veja o código `pJacobi.cc` na Subseção 2.10.1). A implementação fica como exercício E 2.10.1.

◇

## 2.10.5 Exercícios

Em remoção

**E.2.10.1.** Complete o ER 2.10.2.

**E.2.10.2.** Complete o ER 2.10.1.

**E.2.10.3.** O Método de Richardson para o cálculo da solução de um sistema linear  $Ax = b$  de dimensões  $n \times n$  tem a seguinte iteração

$$x(0) = \text{aprox. inicial}, \quad (2.43)$$

$$x(t+1) = x(t) - \gamma [Ax(t) - b], \quad (2.44)$$

onde  $\gamma$  é um parâmetro escalar de relaxação e  $t = 0, 1, 2, \dots$ . Faça uma implementação MP deste método.

**E.2.10.4.** O Método das Sucessivas Sobre-relaxações (SOR) é uma variante do Método de Gauss-Seidel. A iteração SOR é

$$x_i(0) = \text{aprox. inicial}, \quad (2.45)$$

$$x_i(t+1) = (1-\gamma)x_i(t) - \frac{\gamma}{a_{i,i}} \left[ \sum_{j<i} a_{i,j}x_j(t+1) + \sum_{j>i} a_{i,j}x_j(t) - b_i \right], \quad (2.46)$$

onde  $0 < \gamma < 1$ ,  $i = 0, 1, \dots, n-1$  e  $t = 0, 1, 2, \dots$

Este método não é paralelizável, mas ele pode ser adaptado pela distribuição paralela do cálculo das incógnitas a cada iteração conforme o Método tipo Gauss-Seidel apresentado na Subseção 2.10.2. Faça a adaptação do Método SOR e implemente em MP.

**E.2.10.5.** Faça a implementação do método do Gradiente Conjugado para computar a inversa de uma matriz  $A$  simétrica positiva definida de dimensões  $n \times n$  ( $n$  grande).

## 2.11 Métodos iterativos para problemas não lineares

Em remoção

Vamos considerar um sistema de equações não lineares

$$F(x) = 0, \quad (2.47)$$

onde  $x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$  e  $F: \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^n$ ,  $n \geq 1$ .

### 2.11.1 Método de Newton

Em remoção

Supondo que  $F$  é duas vezes diferenciável, a solução de (2.47) pode ser computada pela iteração de Newton:

$$x(0) = \text{aprox. inicial}, \quad (2.48)$$

$$x(t+1) = x(t) - \gamma J_F^{-1}(x(t)) F(x(t)), \quad (2.49)$$

onde  $\gamma > 0$  é o tamanho do passo escolhido,

$$J_F(\cdot) = \left[ \frac{\partial F_i}{\partial x_j}(\cdot) \right]_{i,j=1}^{n,n} \quad (2.50)$$

denota a jacobiana de  $F$ , e  $t = 1, 2, 3, \dots$

Observamos que, em geral, a iterada de Newton (2.49) não é trivialmente paralelizável, devido a acoplamentos entre as  $n$  equações. Por outro lado, podemos reescrever (2.49) como segue:

$$x(t+1) = x(t) + \gamma s(t), \quad (2.51)$$

onde  $s(t)$  é o passo de Newton, dado como a solução do seguinte sistema linear

$$J_F(x(t)) s(t) = -F(x(t)). \quad (2.52)$$

Desta forma, a cada iteração de Newton  $t$ , devemos computar a solução do sistema linear (2.52). A aplicação da paralelização no método de Newton dá-se pela utilização de métodos paralelizáveis para a resolução de sistemas lineares. Na Seção 2.9 e, principalmente, na Seção 2.10, discutimos sobre a paralelização de métodos para sistemas lineares.

No caso de um sistema de grande porte e uma vez computada  $s(t)$ , a atualização (2.51) também pode ser trivialmente paralelizada. Ainda, as computações da função objetivo  $F$  e de sua jacobiana  $J_F$  também são paralelizáveis.

## 2.11.2 Método do acorde

**Em remoção**

Em problemas de grande porte, o cálculo da jacobina  $J_F$  é, em muitos casos, o passo computacionalmente mais custoso na aplicação do método de Newton. Uma alternativa é o chamado método do acorde, no qual a jacobiana é computada apenas na iteração inicial. Segue a iteração deste método

$$x(0) = \text{aprox. inicial}, \quad (2.53)$$

$$J_{F,0} = J_F(x(0)), \quad (2.54)$$

$$x(t+1) = x(t) + \gamma s(t), \quad (2.55)$$

$$J_{F,0} s(t) = -F(x(t)), \quad (2.56)$$

onde  $t = 0, 1, 2, \dots$

Enquanto a taxa de convergência do método de Newton é quadrática, o método do acorde tem convergência linear. Portanto, este só é vantajoso quando o custo de computar a jacobiana é maior que o custo de se computar várias iterações a mais.

Além das paralelizações triviais na computação de (2.54) e (2.60), vamos observar a computação da direção  $s(t)$  (2.61). Como a jacobiana  $J_{F,0}$  é fixada constante, a utilização de métodos iterativos para computar  $s(t)$  pode não ser o mais adequado. Aqui, a utilização de método direto, como a decomposição LU torna-se uma opção a ser considerada. Neste caso, a iteração ficaria como segue

$$x(0) = \text{aprox. inicial}, \quad (2.57)$$

$$J_{F,0} = J_F(x(0)), \quad (2.58)$$

$$LU = J_{F,0}, \quad (2.59)$$

$$x(t+1) = x(t) + \gamma s(t), \quad (2.60)$$

$$LU s(t) = -F(x(t)), \quad (2.61)$$

onde  $t = 0, 1, 2, \dots$

### 2.11.3 Métodos *quasi*-Newton

**Em remoção**

Baseados em aproximações na computação do passo de Newton

$$J_F(x(t)) s(t) = -F(x(t)), \quad (2.62)$$

uma série de métodos *quasi*-Newton são derivados. A aplicação de cada uma dessas tais variantes precisa ser avaliada caso a caso. Em todas elas, busca-se abrir mão da convergência quadrática em troca de um grande ganho no tempo computacional em se computar  $s(t)$ .

Uma das alternativas é uma variante do método do acorde. A ideia é estimar a taxa de convergência  $p$  entre as iterações e atualizar a jacobiana quando a taxa estimada é menor que um certo limiar  $p_l$  considerado adequado (este limiar pode ser escolhido com base nos custos computacionais de



se recomputar a jacobiana *versus* o de se computar várias iterações a mais). A convergência é da ordem  $p$  quando

$$\|F(x(t+1))\| \approx K \|F(F(x(t)))\|^p, \quad (2.63)$$

com  $K > 0$ ,  $\|F(x(t))\| \rightarrow 0$  quando  $t \rightarrow \infty$ . Assim sendo, é razoável esperar que

$$p \approx \frac{\log(\|F(x(t+1))\|)}{\log(\|F(x(t))\|)} \quad (2.64)$$

. Com isso, o pseudocódigo segue

1. Aproximação inicial:  $x(0)$ ,  $t = 0$ .
2. Jacobiana:  $J_F = J_F(x(t))$ .
3. Enquanto  $\|F(x(t))\| > tol$ :
  - (a)  $J_F s(t) = -F(x(t))$ .
  - (b)  $x(t+1) = x(t) + \gamma s(t)$ .
  - (c)  $p = \log(\|F(x(t+1))\|) / \log(\|F(x(t))\|)$
  - (d) Se  $p < p_l$ , então:
    - i.  $J_F = J_F(x(t+1))$ .
  - (e)  $t = t + 1$ .

Outra alternativa que pode ser considerada em determinados casos, é a de se computar  $s(t)$  por

$$J_F(x(t)) s(t) = -F(x(t)) \quad (2.65)$$

de forma aproximada. No contexto de métodos iterativos para sistemas lineares, pode-se truncar a resolução do sistema acima fixando um número pequeno de iterações. Desta forma,  $s(t)$  não seria computada de forma precisa, mas a aproximação computada pode ser suficientemente adequada.

Do ponto de vista de paralelização em MP, estas variantes do método de Newton apresentam potenciais e requerem cuidados similares ao método original.

## 2.11.4 Exercícios

Em remoção

**E.2.11.1.** Implemente um código MP para computar a solução de

$$\sin(x_1 x_2) - 2x_2 - x_1 = -4.2 \quad (2.66)$$

$$3e^{2x_1} - 6ex_2^2 - 2x_1 = -1 \quad (2.67)$$

usando o método de Newton. Use a inversa da jacobiana exata e aproximação inicial  $x(0) = (2, 2)$ .

**E.2.11.2.** Considere o seguinte problema de Poisson não-linear

$$-\frac{\partial}{\partial x} \left[ (1 + u^2) \frac{\partial u}{\partial x} \right] = \cos(\pi x), \quad x \in (-1, 1), \quad (2.68)$$

$$u(0) = 1, \quad \left. \frac{\partial u}{\partial x} \right|_{x=1} = 0. \quad (2.69)$$

Use o método de diferenças finitas para discretizar este problema de forma a aproximá-lo como um sistema algébrico de equações não lineares. Implemente um código MP para computar a solução do sistema resultante aplicando o método de Newton.

**E.2.11.3.** No Exercício 2.11.2, faça uma implementação MP do método do acorde e compare com o método de Newton clássico.

**E.2.11.4.** No Exercício 2.11.2, faça uma implementação MP da variante do método do acorde com atualização da jacobiana com base na estimativa da taxa de convergência.

## Capítulo 3

# Computação paralela e distribuída (MPI)

### Em revisão

Neste capítulo, vamos estudar aplicações da computação paralela em arquitetura de memória distribuída. Para tanto, vamos utilizar códigos C/C++ com a API [Open MPI](#).

## 3.1 Olá, Mundo!

### Em revisão

A computação paralela com MPI inicia-se simultaneamente com múltiplos processadores (instâncias de processamento), cada um utilizando seu próprio endereço de memória (memória distribuída). Cada processo lê e escreve em seu próprio endereço de memória privada. Observamos que o processamento já inicia-se ramificado e distribuído, sendo possível a comunicação entre os processos por instruções explícitas (instruções MPI, *Message Passing Interface*). A sincronização entre os processos também requer instruções específicas.

Vamos escrever nosso primeiro código MPI. O Código `ola.cc` é paralelamente executado por diferentes processadores, cada processo escreve “Olá” e identifica-se.

Código: `ola.cc`

```
1 #include <stdio.h>
2
3 // API MPI
4 #include <mpi.h>
5
6 #include <gsl/gsl_cblas.h>
7
8 int main() {
9     // Inicializa o MPI
10    MPI_Init(NULL, NULL);
11
12    // numero total de processos
13    int world_size;
14    MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
15
16    // ID (rank) do processo
17    int world_rank;
18    MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
19
20    // Escreve mensagem
21    printf("Ola! Eu sou o processo %d/%d.\n",
22           world_rank, world_size);
23
24    // Finaliza o MPI
25    MPI_Finalize();
26
27    return 0;
28 }
```

Na linha 3, o API MPI é incluído no código. O ambiente MPI é inicializado na linha 8 com a rotina [MPI\\_Init](#) inicializa o ambiente MPI. Na inicialização, o comunicador `MPI_COMM_WORLD` é construído entre todos os processos inicializados e um identificador (*rank*) é atribuído a cada processo. O número

total de processos é obtido com a rotina `MPI_Comm_size`. Cada processo é identificado por um número natural sequencial 0, 1, ..., `world_size-1`. O id (*rank*) de um processo é obtido com a rotina `MPI_Comm_rank` (veja a linha 16). A rotina `MPI_Finalize` finaliza o ambiente MPI.

Para compilar este código, digite no terminal

```
$ mpic++ ola.cc
```

Esta instrução de compilação é análoga a

```
g++ ola.cc -I/usr/lib/x86_64-linux-gnu/openmpi/include/openmpi
-I/usr/lib/x86_64-linux-gnu/openmpi/include
-pthread -L/usr/lib/x86_64-linux-gnu/openmpi/lib
-lmpi_cxx -lmpi
```

ou semelhante dependendo da instalação. Para ver a sua configuração, digite

```
$ mpic++ ola.cc --showme
```

Ao compilar, um executável `a.out` será criado. Para executá-lo, basta digitar no terminal:

```
$ mpirun -np 2 a.out
```

Esta instrução inicializa simultaneamente duas cópias (`-np 2`, dois processos) do código `ola.cc` (do executável `a.out`). Cada processo é executado de forma independente (em paralelo e não sincronizados).

Ao executar, devemos ver a saída do terminal como algo parecido com

```
Olá! Eu sou o processo 1/2.
Olá! Eu sou o processo 0/2.
```

A saída irá variar conforme o processo que primeiro enviar a mensagem para o dispositivo de saída. Execute o código várias vezes e analise as saídas!

### 3.1.1 Exercícios resolvidos

Em revisão

**ER 3.1.1.** O número de instâncias de processamento pode ser alterado diretamente na instrução `mpirun` pela opção `-np`. Altere o número de instâncias de processamento para 4 e execute o Código `ola.cc`.

**Solução.** Para alterar o número de instâncias de processamento não é necessário recompilar o código<sup>1</sup>. Basta executá-lo com o comando

```
$ mpirun -np 4 ./a.out
```

A saída deve ser algo do tipo

```
Olá! Eu sou o processo 1/4.
Olá! Eu sou o processo 3/4.
Olá! Eu sou o processo 2/4.
Olá! Eu sou o processo 0/4.
```

Execute o código várias vezes e analise as saídas!



**ER 3.1.2.** Escreva um código MPI para ser executado com 2 instâncias de processamento. Cada processo recebe os números inteiros

```
int n = 2;
int m = 3;
```

Então, um dos processos deve escrever a soma  $n + m$  e o outro deve escrever o produto.

**Solução.** O código abaixo contém uma implementação deste exercício. Veja os comentários abaixo.

Código: `sp.cc`

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <assert.h>
3
4 // API MPI
5 #include <mpi.h>
```

---

<sup>1</sup>Caso ainda não tenha compilado o código, compile-o.

```

6
7 int main(int argc, char** argv) {
8     // Inicializa o MPI
9     MPI_Init(NULL, NULL);
10
11     // numero total de processos
12     int world_size;
13     MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
14
15     // verifica o num. de processos
16     if (world_size != 2) {
17         printf("ERRO! Numero de processos "
18             "deve ser igual 2.\n");
19         int errorcode=-1;
20         MPI_Abort(MPI_COMM_WORLD, errorcode);
21     }
22
23     // ID (rank) do processo
24     int world_rank;
25     MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
26
27     int n = 2;
28     int m = 3;
29
30     if (world_rank == 0)
31         printf("n+m = %d\n", n+m);
32     else if (world_rank == 1)
33         printf("n*m = %d\n", n*m);
34
35     // Finaliza o MPI
36     MPI_Finalize();
37
38     return 0;
39 }

```

Neste código, os processos são abortados caso o usuário tente executá-lo com um número de processos diferente de 2. Para abortar todos os processos ativos, utiliza-se a rotina [MPI\\_Abort](#) (veja as linhas 15-21). O argumento

de entrada `errorcode` é arbitrário e serve para informar o usuário de uma categoria de erros conforme a política de programação utilizada.

Observamos que o controle do que cada processo deve fazer, é feito através de sua identificação `world_rank` (veja as linhas 30-33).



### 3.1.2 Exercícios

Em revisão

**E.3.1.1.** Rode o Código `ola.cc` com um número de processadores (*core*) maior do que o disponível em sua máquina. O que você observa? Modifique a instrução `mpirun` para aceitar a execução confirme o número de *threads* disponível na máquina. Por fim, modifique a instrução de forma a aceitar um número arbitrário de instâncias de processamento.

**E.3.1.2.** Faça um código MPI para ser executado com 2 instâncias de processamento. Uma das instâncias de processamento deve alocar

```
int a = 2;
int b = 3;
```

e escrever a diferença  $a - b$ . A outra instância deve alocar

```
int a = 4;
int b = 5;
```

e escrever o quociente  $b/a$ .

## 3.2 Rotinas de comunicação ponto-a-ponto

Em revisão

Em computação distribuída, rotinas de comunicação entre as instâncias de processamento são utilizadas para o compartilhamento de dados. Neste ca-



pítulo, vamos discutir sobre as rotinas de comunicação ponto-a-ponto, i.e. comunicações entre uma instância de processamento com outra.

### 3.2.1 Envio e recebimento síncronos

#### Em revisão

O envio e recebimento de dados entre duas instâncias de processamento pode ser feita com as rotinas [MPI\\_Send](#) e [MPI\\_Recv](#). A primeira é utilizada para o envio de um dado a partir de uma instância de processamento e a segunda é utilizada para o recebimento de um dado em uma instância de processamento.

A sintaxe da [MPI\\_Send](#) é

```
int MPI_Send(
    const void *buf,
    int count,
    MPI_Datatype datatype,
    int dest,
    int tag,
    MPI_Comm comm)
```

e a sintaxe da [MPI\\_Recv](#) é

```
int MPI_Recv(
    void *buf,
    int count,
    MPI_Datatype datatype,
    int source,
    int tag,
    MPI_Comm comm,
    MPI_Status *status)
```

O primeiro argumento é o ponteiro do *buffer* de dados. No caso do [MPI\\_Send](#) é o ponteiro para a posição da memória do dado a ser enviado. No caso do [MPI\\_Recv](#) é o ponteiro para a posição da memória do dado a ser recebido. O segundo argumento `count` é o número de dados sequenciais a serem enviados. O argumento `datatype` é o tipo de dado. O MPI suporta os seguintes tipos de dados

MPI_SHORT	short int
MPI_INT	int
MPI_LONG	long int
MPI_LONG_LONG	long long int
MPI_UNSIGNED_CHAR	unsigned char
MPI_UNSIGNED_SHORT	unsigned short int
MPI_UNSIGNED	unsigned int
MPI_UNSIGNED_LONG	unsigned long int
MPI_UNSIGNED_LONG_LONG	unsigned long long int
MPI_FLOAT	float
MPI_DOUBLE	double
MPI_LONG_DOUBLE	long double
MPI_BYTE	char

Ainda sobre as sintaxes acima, o argumento `source` é o identificador *rank* da instância de processamento. O argumento `tag` é um número arbitrário para identificar a operação de envio e recebimento. O argumento `Comm` especifica o comunicador (`MPI_COMM_WORLD` para aplicações básicas) e o último (somente para o `MPI_Recv`) fornece informação sobre o *status* do recebimento do dado.

Vamos estudar o seguinte código abaixo.

Código: sendRecv.cc

```

1 #include <stdio.h>
2
3 // API MPI
4 #include <mpi.h>
5
6 int main (int argc, char** argv) {
7     // Inicializa o MPI
8     MPI_Init(NULL, NULL);
9
10    // numero total de processos
11    int world_size;
12    MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
13
14    // ID (rank) do processo
15    int world_rank;

```

```

16 MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
17
18 if (world_rank == 0) {
19     double x = 3.1416;
20     MPI_Send (&x, 1, MPI_DOUBLE, 1,
21              0, MPI_COMM_WORLD);
22 } else {
23     double y;
24     MPI_Recv (&y, 1, MPI_DOUBLE, 0,
25              0, MPI_COMM_WORLD, MPI_STATUS_IGNORE
26 );
27     printf ("Processo 1 recebeu o "\
28            "numero %f do processo 0.\n", y);
29 }
30
31 // Finaliza o MPI
32 MPI_Finalize ();
33
34 return 0;
35 }

```

O código acima pode rodado com pelo menos duas instâncias de processamento (veja as linhas 14-19). Nas linhas 28-29, o processo 0 envia o número 3.1416 (alocado na variável *x*) para o processo 1. Nas linhas 32-33, o processo 1 recebe o número enviado pelo processo 0 e o aloca na variável *y*.

**Importante!** As rotinas `MPI_Send` e `MPI_Recv` provocam a sincronização entre os processos envolvidos. Por exemplo, no código acima, no que o processo 0 atinge a rotina `MPI_Send` ele ficará aguardando o processo 1 receber todos os dados enviados e só, então, irá seguir adiante no código. Analogamente, no que o processo 1 atingir a rotina `MPI_Recv`, ele ficará aguardando o processo 0 enviar todos os dados e só, então, irá seguir adiante no código.

### Envio e recebimento de *array*

Em revisão

As rotinas `MPI_Send` e `MPI_Recv` podem ser utilizadas para o envio e recebimento de *arrays*. A sintaxe é a mesma vista acima, sendo que o primeiro argumento `*buf` deve apontar para o início do *array* e o segundo argumento `count` corresponde ao tamanho da *array*.

Vamos estudar o seguinte código. Nele, o processo 0 aloca  $v = (0, 1, 2, 3, 4)$  e o processo 1 aloca  $w = (4, 3, 2, 1, 0)$ . O processo 0 envia os valores  $v_1, v_2, v_3$  para o processo 1. Então, o processo 1 recebe estes valores e os aloca em  $w_0, w_1, w_2$ . Desta forma, a saída impressa no terminal é

$$w = (1, 2, 3, 1, 0). \quad (3.1)$$

Verifique!

Código: `sendRecvArray.cc`

```

1 #include <stdio.h>
2
3 // API MPI
4 #include <mpi.h>
5
6 int main (int argc, char** argv) {
7     // Inicializa o MPI
8     MPI_Init(NULL, NULL);
9
10    // numero total de processos
11    int world_size;
12    MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
13
14    // ID (rank) do processo
15    int world_rank;
16    MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
17
18    if (world_rank == 0) {
19
20        int v[5];
21        for (int i=0; i<5; i++)
22            v[i] = i;
23
24        MPI_Send (&v[1], 3, MPI_INT, 1,
```

```

25         0, MPI_COMM_WORLD);
26     } else {
27         int w[5];
28         int i=0;
29         for (int j=5; j --> 0; i++)
30             w[j] = i;
31
32         MPI_Recv (&w[0], 3, MPI_INT, 0,
33                 0, MPI_COMM_WORLD, MPI_STATUS_IGNORE
34 );
35         printf ("Processo 1: w=\n");
36         for (int i=0; i<5; i++)
37             printf ("%d ", w[i]);
38         printf("\n");
39     }
40
41     // Finaliza o MPI
42     MPI_Finalize ();
43
44     return 0;
45 }

```

### 3.2.2 Envio e recebimento assíncrono

#### Em revisão

O MPI também suporta rotinas [MPI\\_Isend](#) de envio e [MPI\\_Irecv](#) de recebimento assíncronos. Neste caso, o processo emissor envia o dado para outro processo e segue imediatamente a computação. O processo receptor deve conter uma rotina [MPI\\_Irecv](#), mas também não aguarda sua conclusão para seguir a computação.

As sintaxes destas rotinas são semelhantes as das rotinas `MPI_Send` e `MPI_Recv`.

```

int MPI_Isend(
    const void *buf,
    int count,
    MPI_Datatype datatype,

```

```

    int dest,
    int tag, MPI_Comm comm,
    MPI_Request *request)

int MPI_Irecv(
    void *buf,
    int count,
    MPI_Datatype datatype,
    int source,
    int tag,
    MPI_Comm comm,
    MPI_Request *request)

```

O último argumento permite verificar os envios e recebimentos.

Vamos estudar o seguinte código.

Código: isendRecv.cc

```

1 #include <stdio.h>
2
3 // API MPI
4 #include <mpi.h>
5
6 int main (int argc, char** argv) {
7     // Inicializa o MPI
8     MPI_Init(NULL, NULL);
9
10    // numero total de processos
11    int world_size;
12    MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
13
14    if (world_size < 2) {
15        printf ("Num. de processos deve"\
16               "maior que 2.\n");
17        int errorcode = -1;
18        MPI_Abort (MPI_COMM_WORLD, errorcode);
19    }
20

```

```

21 // ID (rank) do processo
22 int world_rank;
23 MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
24
25 // MPI_Status & MPI_Request
26 MPI_Status status;
27 MPI_Request request;
28
29 if (world_rank == 0) {
30     double x = 3.1416;
31     MPI_Isend (&x, 1, MPI_DOUBLE, 1,
32              0, MPI_COMM_WORLD, &request);
33 } else {
34     double y = 0.0;
35     MPI_Irecv (&y, 1, MPI_DOUBLE, 0,
36              0, MPI_COMM_WORLD, &request);
37     double x = y + 1.0;
38     printf ("x = %f\n", x);
39     int recvd = 0;
40     while (!recvd)
41         MPI_Test (&request, &recvd, &status);
42     x = y + 1;
43     printf ("x = %f\n", x);
44 }
45
46 // Finaliza o MPI
47 MPI_Finalize ();
48
49 return 0;
50 }

```

Neste código, `MPI_Status` e `MPI_Request` são alocados nas linhas 26 e 27, respectivamente. O Processo 0 faz uma requisição de envio do número 3.1416 para o processo 1, não aguarda o recebimento e segue adiante. O processo 1 tem uma rotina de requisição de recebimento não assíncrona na linha 35. Neste momento, ele não necessariamente recebe o dado enviado pelo processador (isto pode ocorrer a qualquer momento mais adiante). Na linha 37, o valor de `y` deve ainda ser 0.0, veja a saída do código.

```
$ mpic++ isendRecv.cc
$ $ mpirun -np 2 ./a.out
x = 1.000000
x = 4.141600
```

Pode-se verificar se uma requisição de envio (ou recebimento) foi completada usando-se a rotina [MPI\\_Test](#). A sua sintaxe é

```
int MPI_Test(
    MPI_Request *request,
    int *flag,
    MPI_Status *status)
```

O `flag == 0` caso a requisição ainda não foi completada e `flag == 1` caso a requisição foi executada.

No Código `isendRecv.cc` acima, as linhas de código 39-41 são utilizadas para fazê-lo aguardar até que a requisição de recebimento seja completada. Desta forma, na linha 42 o valor de `y` é 3.1416 (o valor enviado pelo processo 0). Verifique!

**Observação 3.2.1.** No Código `isendRecv.cc` acima, as linhas 39-41 podem ser substituídas pela rotina [MPI\\_Wait](#), a qual tem sintaxe

```
int MPI_Wait(
    MPI_Request *request,
    MPI_Status *status)
```

Verifique!

### 3.2.3 Exercícios

Em revisão

**E.3.2.1.** Faça um código MPI para ser executado com 2 processadores. Um processo aloca  $x = 0$  e o outro processo aloca  $y = 1$ . Logo, os processos trocam os valores, de forma que ao final o processo zero tem  $x = 1$  e o processo 1 tem  $y = 0$ .



**E.3.2.2.** Faça um código MPI para ser executado com 2 processadores. O processo 0 aloca um vetor de  $n \geq 1$  elementos randômicos em ponto flutuante, envia o vetor para o processo 1. O processo 0, imprime no terminal a soma dos termos do vetor e o processo 1 imprime o produto dos termos do vetor.

**E.3.2.3.** Faça um código MPI para computar a média

$$\frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n-1} x_i \quad (3.2)$$

onde  $x_i$  é um número em ponto flutuante e  $n \geq 1$ . Para a comunicação entre os processos, utilize apenas as rotinas `MPI_Send` e `MPI_Recv`.

**E.3.2.4.** Faça um código MPI para computação do produto interno entre dois vetores

$$x = (x_0, x_1, \dots, x_n), \quad (3.3)$$

$$y = (y_0, y_1, \dots, y_n). \quad (3.4)$$

Para a comunicação entre os processos, utilize apenas as rotinas `MPI_Send` e `MPI_Recv`. O processo 0 deve receber os resultados parciais dos demais processos e escrever na tela o valor computado do produto interno.

**E.3.2.5.** Modifique o código do exercício anterior (Exercício 3.2.4) de forma a fazer a comunicação entre os processos com as rotinas `MPI_Isend` e `MPI_Irecv`. Há vantagem em utilizar estas rotinas? Se sim, quais?

## 3.3 Comunicações coletivas

### Em revisão

Nesta seção, vamos discutir sobre rotinas de comunicações MPI coletivas. Basicamente, rotinas de sincronização, envio e recebimento de dados envolvendo múltiplas instâncias de processamento ao mesmo tempo.

### 3.3.1 Barreira de sincronização

#### Em revisão

Podemos forçar a sincronização de todos os processos em um determinado ponto do código utilizando a rotina de sincronização [MPI\\_Barrier](#)

```
int MPI_Barrier (MPI_Comm comm)
```

Quando um processo encontra esta rotina ele aguarda todos os demais processos. No momento em que todos os processo tiverem alcançados esta rotina, todos são liberados para seguirem com suas computações.

**Exemplo 3.3.1.** No Código `barrier.cc`, abaixo, cada instância de processamento aguarda randomicamente até 3 segundos para alcançar a rotina de sincronização [MPI\\_Barrier](#) na linha 35. Em seguida, elas são liberadas juntas. Estude o código.

Código: `barrier.cc`

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3 #include <unistd.h>
4
5 // API MPI
6 #include <mpi.h>
7
8 int main(int argc, char** argv) {
9
10     // Inicializa o MPI
11     MPI_Init(NULL, NULL);
12
13     // numero total de processos
14     int world_size;
15     MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
16
17     // ID (rank) do processo
18     int world_rank;
19     MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
20
21     // cronometro
22     time_t init = time (NULL);
23
```

```

24 // semente do gerador randomico
25 srand (init + world_rank);
26
27 // max. of 3 segundos
28 size_t espera = rand() % 3000000;
29
30 usleep (espera);
31
32 printf ("%d chegou na barreira: %d s.\n",
33         world_rank, (time (NULL) - init));
34
35 MPI_Barrier (MPI_COMM_WORLD);
36
37 printf ("%d saiu da  barreira: %d s.\n",
38         world_rank, (time (NULL) - init));
39
40
41 // Finaliza o MPI
42 MPI_Finalize();
43
44 return 0;
45 }

```

Vamos observar o seguinte teste de rodagem

```

$ mpic++ barrier.cc
$ mpirun -np 2 a.out
1 chegou na barreira: 1 s.
0 chegou na barreira: 3 s.
0 saiu da  barreira: 3 s.
1 saiu da  barreira: 3 s.

```

Neste caso, o processo 1 foi o primeiro a alcançar a barreira de sincronização e permaneceu esperando aproximadamente 2 segundos até que o processo 0 alcançasse a barreira. Imediatamente após o processo 1 chegar a barreira, ambos seguiram suas computações. Rode várias vezes este código e analise as saídas!

**Observação 3.3.1.** No Código `barrier.cc` acima, o gerador de números randômicos é inicializado com a semente

```
srand (init + world_rank);
```

onde, `init` é o tempo colhido pela rotina `time` no início do processamento (veja as linhas 22-25). Observamos que somar o identificado `rank` garante que cada processo inicie o gerador randômico com uma semente diferente.

### 3.3.2 Transmissão coletiva

#### Em revisão

A rotina de transmissão de dados `MPI_Bcast` permite o envio de dados de um processo para todos os demais. Sua sintaxe é a seguinte

```
int MPI_Bcast(
    void *buffer,
    int count,
    MPI_Datatype datatype,
    int root,
    MPI_Comm comm)
```

O primeiro argumento `buffer` aponta para o endereço da memória do dado a ser transmitido. O argumento `count` é a quantidade de dados sucessivos que serão transmitidos (tamanho do `buffer`). O tipo de dado é informado no argumento `datatype`. Por fim, `root` é o identificador `rank` do processo que está transmitindo e `comm` é o comunicador.

**Exemplo 3.3.2.** No seguinte Código `bcast.cc`, o processo 0 inicializa a variável de ponto flutuante  $x = \pi$  (linhas 22-23) e, então, transmite ela para todos os demais processos (linhas 25-26). Por fim, cada processo imprime no terminal o valor alocado na sua variável  $x$  (linhas 28-29).

Código: `bcast.cc`

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <math.h>
3
4 // API MPI
```

```

5 #include <mpi.h>
6
7 int main(int argc, char** argv) {
8
9     // Inicializa o MPI
10    MPI_Init(NULL, NULL);
11
12    // numero total de processos
13    int world_size;
14    MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
15
16    // ID (rank) do processo
17    int world_rank;
18    MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
19
20    double x;
21
22    if (world_rank == 0)
23        x = M_PI;
24
25    MPI_Bcast (&x, 1, MPI_DOUBLE,
26              0, MPI_COMM_WORLD);
27
28    printf ("Processo %d x = %f\n",
29           world_rank, x);
30
31    // Finaliza o MPI
32    MPI_Finalize();
33
34    return 0;
35 }

```

Vejamos o seguinte teste de rodagem

```

$ mpic++ bcast.cc
$ mpirun -np 3 ./a.out
Processo 0 x = 3.141593
Processo 1 x = 3.141593

```

Processo 2 x = 3.141593

### 3.3.3 Distribuição coletiva de dados

#### Em revisão

A rotina `MPI_Scatter` permite que um processo faça a distribuição uniforme de pedaços sequenciais de um *array* de dados para todos os demais processos. Sua sintaxe é a seguinte

```
int MPI_Scatter(
    const void *sendbuf,
    int sendcount,
    MPI_Datatype sendtype,
    void *recvbuf,
    int recvcount,
    MPI_Datatype recvttype,
    int root,
    MPI_Comm comm)
```

O primeiro argumento `sendbuf` aponta para o endereço de memória do *array* de dados a ser distribuído. O argumento `sendcount` é o tamanho do pedaço e `sendtype` é o tipo de dado a ser transmitido. Os argumentos `recvbuf`, `recvcount` e `recvttype` se referem ao ponteiro para o local de memória onde o dado recebido será alocado, o tamanho do pedaço a ser recebido e o tipo de dado, respectivamente. Por fim, o argumento `root` identifica o processo de origem da distribuição dos dados e `comm` é o comunicador.

**Exemplo 3.3.3.** No Código `scatter.cc` abaixo, o processo 0 aloca o vetor

$$v = (1, 2, \dots, 10), \quad (3.5)$$

distribui pedaços sequenciais do vetor para cada processo no comunicador `MPI_COMM_WORLD` e, então, cada processo computa a soma dos elementos recebidos.

Código: `scatter.cc`

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
```

```

3 #include <math.h>
4
5 // API MPI
6 #include <mpi.h>
7
8 int main(int argc, char** argv) {
9
10     // Inicializa o MPI
11     MPI_Init(NULL, NULL);
12
13     // numero total de processos
14     int world_size;
15     MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
16
17     // ID (rank) do processo
18     int world_rank;
19     MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
20
21     const size_t n = 10;
22     double *v = NULL;
23
24     if (world_rank == 0) {
25         v = (double*) malloc (n * sizeof(double));
26
27         for (size_t i=0; i<n; i++)
28             v[i] = i+1;
29     }
30
31     size_t my_n = n/world_size;
32     double *my_v = (double*) malloc (my_n * sizeof(
double));
33
34     MPI_Scatter (v, my_n, MPI_DOUBLE,
35                 my_v, my_n, MPI_DOUBLE,
36                 0, MPI_COMM_WORLD);
37
38     double soma = 0.0;
39     for (size_t i=0; i<my_n; i++) {

```

```

40     soma += my_v[i];
41 }
42
43 printf ("Processo %d soma = %f\n",
44         world_rank, soma);
45
46 free (v);
47 free (my_v);
48
49 // Finaliza o MPI
50 MPI_Finalize();
51
52 return 0;
53 }

```

Vejamos o seguinte teste de rodagem

```

$ mpic++ scatter.cc -lgsl -lgslcblas
$ mpirun -np 2 ./a.out
Processo 0 soma = 15.000000
Processo 1 soma = 40.000000

```

Neste caso, o processo 0 recebe

$$\text{my\_v} = (1, 2, 3, 4, 5), \quad (3.6)$$

enquanto o processo 1 recebe

$$\text{my\_v} = (6, 7, 8, 9, 10). \quad (3.7)$$

**Observação 3.3.2.** Note que o [MPI\\_Scatter](#) distribuí apenas pedaços de *arrays* de mesmo tamanho. Para a distribuição de pedaços de tamanhos diferentes entre os processos, pode-se usar a rotina [MPI\\_Scatterv](#). Veja os exercícios resolvidos abaixo.

### 3.3.4 Recebimento coletivo de dados distribuídos

Em revisão



A rotina [MPI\\_Gather](#), permite que um processo receba simultaneamente dados que estão distribuídos entre os demais processos. Sua sintaxe é a seguinte

```
int MPI_Gather(
    const void *sendbuf,
    int sendcount,
    MPI_Datatype sendtype,
    void *recvbuf,
    int recvcount,
    MPI_Datatype recvtype,
    int root,
    MPI_Comm comm)
```

Sua sintaxe é parecida com a da rotina [MPI\\_Scatter](#). Veja lá! Aqui, `root` é o identificador *rank* do processo receptor.

**Exemplo 3.3.4.** No Código `gather.cc`, cada processo  $i$  aloca um vetor

$$\text{my\_v} = (5i + 1, 5i + 2, \dots, 5i + 5), \quad (3.8)$$

então, o processo 0 recebe estes vetores alocando-os em um único vetor

$$\text{v} = (1, 2, \dots, 5n_p), \quad (3.9)$$

onde  $n_p$  é o número de processos inicializados.

Código: `gather.cc`

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <math.h>
3
4 // API MPI
5 #include <mpi.h>
6
7 int main(int argc, char** argv) {
8
9     // Inicializa o MPI
10    MPI_Init(NULL, NULL);
11
12    // numero total de processos
```

```

13  int world_size;
14  MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
15
16  // ID (rank) do processo
17  int world_rank;
18  MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
19
20  const size_t my_n = 5;
21  double *my_v = (double*) malloc (my_n * sizeof(
double));
22  for (size_t i=0; i<my_n; i++)
23      my_v[i] = 5*world_rank+i+1;
24
25  const size_t n = world_size*my_n;
26  double *v = NULL;
27  if (world_rank == 0) {
28      v = (double*) malloc (n * sizeof(double));
29  }
30
31  MPI_Gather (my_v, my_n, MPI_DOUBLE,
32              v, my_n, MPI_DOUBLE,
33              0, MPI_COMM_WORLD);
34
35  if (world_rank == 0) {
36      printf ("v = ");
37      for (size_t i=0; i<n; i++)
38          printf ("%f ", v[i]);
39      printf("\n");
40  }
41
42  // Finaliza o MPI
43  MPI_Finalize();
44
45  return 0;
46 }

```

Vejamos o seguinte teste de rodagem

```
$ mpic++ gather.cc -lgsl -lgslcblas
$ mpirun -np 2 ./a.out
v = 1.000000 2.000000 3.000000 4.000000 5.000000
6.000000 7.000000 8.000000 9.000000 10.000000
```

Neste caso, o processo 0 aloca

$$\text{my\_v} = (1, 2, 3, 4, 5) \quad (3.10)$$

e o processo 1 aloca

$$\text{my\_v} = (6, 7, 8, 9, 10). \quad (3.11)$$

Então, o processo 0, recebe os dois pedaços de cada um, formando o vetor

$$\text{v} = (1, 2, \dots, 10). \quad (3.12)$$

Verifique!

**Observação 3.3.3.** Para recebimento de pedaços distribuídos e de tamanhos diferentes, pode-se usar a rotina [MPI\\_Gatherv](#). Veja os exercícios resolvidos abaixo.

**Observação 3.3.4.** Observamos que com a rotina [MPI\\_Gather](#) podemos juntar pedaços de dados distribuídos em um único processo. Analogamente, a rotina [MPI\\_Allgather](#) nos permite juntar os pedaços de dados distribuídos e ter uma cópia do todo em cada um dos processos. Sua sintaxe é a seguinte

```
int MPI_Allgather(
    const void *sendbuf,
    int sendcount,
    MPI_Datatype sendtype,
    void *recvbuf,
    int recvcoun,
    MPI_Datatype recvtype,
    MPI_Comm comm)
```

Note que esta rotina não contém o argumento `root`, pois neste caso todos os processos receberam os dados juntados na variável `recvbuf`!

## Exercícios

Em revisão

**E.3.3.1.** Faça um código MPI para computar a média aritmética simples de  $n$  números randômicos em ponto flutuante.

**E.3.3.2.** Faça um código MPI para computar o produto interno de dois vetores de  $n$  elementos randômicos em ponto flutuante.

**E.3.3.3.** Faça um código MPI para computar a norma  $L^2$  de um vetor de  $n$  elementos randômicos em ponto flutuante.

**E.3.3.4.** Faça um código MPI para computar

$$erf(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^x e^{-t^2} dt \quad (3.13)$$

usando a [regra composta do ponto médio](#).

**E.3.3.5.** Faça uma implementação MPI do método de Jacobi para computar a solução de um sistema  $Ax = b$   $n \times n$ . Inicialize  $A$  e  $b$  com números randômicos em ponto flutuante.

## 3.4 Reduções

### Em revisão

Reduções são rotinas que reduzem um conjunto de dados em um conjunto menor de dados. Um exemplo de redução é a rotina de calcular o traço de uma matriz quadrada. Aqui, vamos apresentar algumas soluções MPI de rotinas de redução.

A rotina [MPI\\_Reduce](#), permite a redução de dados distribuídos em um processo. Sua sintaxe é a seguinte

```
int MPI_Reduce(
    const void *sendbuf,
    void *recvbuf,
    int count,
```

```
MPI_Datatype datatype,
MPI_Op op,
int root,
MPI_Comm comm)
```

O argumento `sendbuf` aponta para o endereço de memória do dado a ser enviado por cada processo, enquanto que o argumento `recvbuf` aponta para o endereço de memória onde o resultado da redução será alocada no processo `root`. O argumento `count` é o número de dados enviados por cada processo e `datatype` é o tipo de dado a ser enviado (o qual deve ser igual ao tipo do resultado da redução). O argumento `comm` é o comunicador entre os processos envolvidos na redução. A operação de redução é definida pelo argumento `op` e pode ser um dos seguintes

<code>MPI_MAX</code>	maximum
<code>MPI_MIN</code>	minimum
<code>MPI_SUM</code>	sum
<code>MPI_PROD</code>	product
<code>MPI_LAND</code>	logical and
<code>MPI_BAND</code>	bit-wise and
<code>MPI_LOR</code>	logical or
<code>MPI BOR</code>	bit-wise or
<code>MPI_LXOR</code>	logical xor
<code>MPI_BXOR</code>	bit-wise xor
<code>MPI_MAXLOC</code>	max value and location
<code>MPI_MINLOC</code>	min value and location

**Exemplo 3.4.1.** No seguinte código `reduce.cc`, cada processo aloca um número randômico na variável `x`. Em seguida, o processo 0 recebe o máximo entre os números alocados em todos os processos (inclusive no processo 0).

Código: `reduce.cc`

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3
4 // API MPI
5 #include <mpi.h>
6
```

```

7 int main(int argc, char** argv) {
8
9     // Inicializa o MPI
10    MPI_Init(NULL, NULL);
11
12    // numero total de processos
13    int world_size;
14    MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
15
16    // ID (rank) do processo
17    int world_rank;
18    MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
19
20    // cronometro
21    time_t init = time (NULL);
22
23    // semente do gerador randomico
24    srand (init + world_rank);
25
26    double x = double (rand ()) / RAND_MAX;
27
28    printf ("%d: %f\n",
29            world_rank, x);
30
31    double y;
32    MPI_Reduce (&x, &y, 1, MPI_DOUBLE,
33                MPI_MAX, 0, MPI_COMM_WORLD);
34
35    if (world_rank == 0)
36        printf ("Max. entre os numeros = %f\n",
37                y);
38    // Finaliza o MPI
39    MPI_Finalize();
40
41    return 0;
42 }

```

Segue um teste de rodagem:

```
$ mpic++ reduce.cc
$ mpirun -np 3 a.out
0: 0.417425
1: 0.776647
2: 0.633021
Máx. entre os números = 0.776647
```

Verifique!

No caso de uma *array* de dados, a operação de redução será feita para cada componente. Veja o próximo exemplo.

**Exemplo 3.4.2.** No `reduce2.cc`, cada processo aloca um vetor com dois números randômicos. Em seguida, o processo 0 recebe o vetor resultante da soma dos vetores alocados em cada processo (inclusive no processo 0).

Código: `reduce2.cc`

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3
4 // API MPI
5 #include <mpi.h>
6
7 int main(int argc, char** argv) {
8
9     // Inicializa o MPI
10    MPI_Init(NULL, NULL);
11
12    // numero total de processos
13    int world_size;
14    MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
15
16    // ID (rank) do processo
17    int world_rank;
18    MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
19
20    // cronometro
21    time_t init = time (NULL);
```

```

22
23 // semente do gerador randomico
24 srand (init + world_rank);
25
26 double x[2] = {double (rand ()) / RAND_MAX,
27               double (rand ()) / RAND_MAX};
28
29 printf ("%d: %f %f\n",
30         world_rank, x[0], x[1]);
31
32 double y[2];
33 MPI_Reduce (&x, &y, 2, MPI_DOUBLE,
34            MPI_SUM, 0, MPI_COMM_WORLD);
35
36 if (world_rank == 0)
37     printf ("Vetor soma = %f %f\n",
38           y[0], y[1]);
39
40 // Finaliza o MPI
41 MPI_Finalize();
42
43 return 0;
44 }

```

Segue um teste de rodagem:

```

$ mpic++ reduce2.cc
$ mpirun -np 3 a.out
0: 0.193702 0.035334
Vetor soma = 0.656458 0.843728
1: 0.051281 0.447279
2: 0.411475 0.361114

```

Verifique!

**Observação 3.4.1.** A rotina [MPI\\_Allreduce](#) executa uma redução de dados e o resultado é alocada em todos os processos. Sua sintaxe é similar a rotina [MPI\\_Reduce](#), com exceção do argumento `root`, o qual não é necessário nessa



rotina. Verifique!

**Observação 3.4.2.** As rotinas [MPI\\_Ireduce](#) e [MPI\\_Iallreduce](#) são versões assíncronas das rotinas [MPI\\_Reduce](#) e [MPI\\_Allreduce](#), respectivamente.

### 3.4.1 Exercícios

#### Em revisão

**E.3.4.1.** Faça um código MPI em cada processo aloca um número randômico na variável  $\mathbf{x}$ . Então, o processo 0 recebe o mínimo entre os números alocados em cada processo, inclusive nele mesmo.

**E.3.4.2.** Faça um código MPI em cada processo aloca um número randômico na variável  $\mathbf{x}$ . Então, o processo 0 recebe o produtório entre os números alocados em cada processo, inclusive nele mesmo.

**E.3.4.3.** Faça um código MPI para computar a soma dos termos de um vetor de  $n$  números randômicos, com  $n \gg n_p$ , sendo  $n_p$  o número de processos. Use a rotina [MPI\\_Reduce](#) e certifique-se de que cada processo aloque somente os dados necessários, otimizando o uso de memória computacional.

**E.3.4.4.** Faça um código MPI para computar a norma do máximo de um vetor de  $n$  números randômicos, com  $n \gg n_p$ , sendo  $n_p$  o número de processos. Use a rotina [MPI\\_Reduce](#) e certifique-se de que cada processo aloque somente os dados necessários, otimizando o uso de memória computacional.

**E.3.4.5.** Faça um código MPI para computar a norma  $L^2$  de um vetor de  $n$  números randômicos, com  $n \gg n_p$ , sendo  $n_p$  o número de processos. Use a rotina [MPI\\_Allreduce](#) de forma que cada processo contenha a norma computada ao final do código.

**E.3.4.6.** Faça um código MPI para computar

$$\operatorname{erf}(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^x e^{-t^2} dt \quad (3.14)$$

usando a [regra composta do ponto médio](#). Use a rotina `MPI_Reduce`.

## 3.5 Aplicação: Equação do calor

### Em revisão

Nesta seção, vamos construir um código MPI para a resolução da equação do calor pelo método das diferenças finitas. Como um caso teste, vamos considerar a equação do calor

$$u_t - u_{xx} = 0, \quad 0 < x < 1, t > 0, \quad (3.15)$$

com condições de contorno

$$u(0, t) = u(1, t) = 0, t > 0, \quad (3.16)$$

e condições iniciais

$$u(x, 0) = \sin(\pi x), 0 \leq x \leq 1, \quad (3.17)$$

onde,  $u = u(t, x)$ .

Seguindo o método de Rothe<sup>23</sup>, vamos começar pela discretização no tempo. Para tanto, vamos usar a notação  $t_m = m \cdot h_t$ ,  $m = 0, 1, 2, \dots, M$ , onde  $h_t$  é o passo no tempo e  $M$  o número total de iterações no tempo. Usando o método de Euler<sup>4</sup>, a equação (3.15) é aproximada por

$$u(t_{m+1}, x) \approx u(t_m, x) + h_t u_{xx}(t_m, x), \quad 0 < x < 1, \quad (3.18)$$

onde  $u(t_0, x) = u(0, x)$ , dada pela condição inicial (3.17).

Agora, vamos denotar  $x_i = i h_x$ ,  $i = 0, 1, 2, \dots, I$ , onde  $h_x = 1/I$  é o tamanho da malha (passo espacial). Então, usando a aproximação por diferenças finitas centrais de ordem 2, obtemos

$$u(t_{m+1}, x_i) \approx u(t_m, x_i) + h_t \left[ \frac{u(t_m, x_{i-1}) - 2u(t_m, x_i) + u(t_m, x_{i+1}))}{h_x^2} \right], \quad (3.19)$$

<sup>23</sup>Erich Hans Rothe, 1895 - 1988, matemático alemão. Fonte: [Wikipédia](#).

<sup>3</sup>Também chamado de método das linhas.

<sup>4</sup>Leonhard Paul Euler, 1707 - 1783, matemático suíço. Fonte: [Wikipédia](#).

para  $i = 1, 2, \dots, I - 1$ , observando que, das condições de contorno (3.16), temos

$$u(t_m, x_0) = u(t_m, x_I) = 0. \quad (3.20)$$

Em síntese, denotando  $u_i^m \approx u(t_m, x_i)$ , temos que uma aproximação da solução do problema de calor acima pode ser calculada pela seguinte iteração

$$u_i^{m+1} = u_i^m + \frac{h_t}{h_x^2} u_{i-1}^m - 2 \frac{h_t}{h_x^2} u_i^m + \frac{h_t}{h_x^2} u_{i+1}^m, \quad (3.21)$$

com  $u_i^0 = \sin(\pi x_i)$  e  $u_0^m = u_I^m = 0$ .

Para construirmos um código MPI, vamos fazer a distribuição do processamento pela malha espacial entre os  $n_p$  processos disponíveis. Mais precisamente, cada processo  $p = 0, 1, 2, \dots, n_p - 1$ , computará a solução  $u_i^m$  nos pontos de malha  $i = i_p, i_p + 1, \dots, f_p$ , onde

$$i_p = p \left\lfloor \frac{I}{n_p} \right\rfloor, \quad p = 0, 1, \dots, n_p - 1, \quad (3.22)$$

$$f_p = (p + 1) \left\lfloor \frac{I}{n_p} \right\rfloor, \quad p = 0, 1, \dots, n_p - 2, \quad (3.23)$$

com  $f_{n_p-1} = I$ . Ainda, por simplicidade e economia de memória computacional, vamos remover o superíndice, denotando por  $u$  a solução na iteração corrente e por  $u^0$  a solução na iteração anterior.

Neste caso, a cada iteração  $m = 0, 1, 2, \dots, M$ , o processo  $p = 0$ , irá computar

$$u_j = u_j^0 + \frac{h_t}{h_x^2} u_{j-1}^0 - 2 \frac{h_t}{h_x^2} u_j^0 + \frac{h_t}{h_x^2} u_{j+1}^0, \quad (3.24)$$

para  $j = 1, \dots, f_0$ , com as condições de contorno

$$u_0^0 = 0 \quad (3.25)$$

$$u_{f_0+1}^0 = u_{i_1+1}^0. \quad (3.26)$$

Ou seja, este passo requer a comunicação entre o processo 0 e o processo 1.

Os processos  $p = 1, 2, \dots, n_p - 2$  irão computar

$$u_j = u_j^0 + \frac{h_t}{h_x^2} u_{j-1}^0 - 2 \frac{h_t}{h_x^2} u_j^0 + \frac{h_t}{h_x^2} u_{j+1}^0, \quad (3.27)$$

para  $j = i_p + 1, \dots, f_p$ , com as condições de contorno

$$u_{i_p}^0 = u_{f_{p-1}}^0 \quad (3.28)$$

$$u_{f_p+1}^0 = u_{i_{p+1}+1}^0. \quad (3.29)$$

Logo, este passo requer a comunicação entre os processos  $p-1$ ,  $p$  e  $p+1$ .

Ainda, o processo  $p = n_p - 1$  deve computar

$$u_j = u_j^0 + \frac{h_t}{h_x^2} u_{j-1}^0 - 2 \frac{h_t}{h_x^2} u_j^0 + \frac{h_t}{h_x^2} u_{j+1}^0, \quad (3.30)$$

para  $j = i_{n_p-1} + 1, \dots, f_{n_p-1} - 1$ , com as condições de contorno

$$u_{i_{n_p-1}}^0 = u_{f_{n_p-2}}^0 \quad (3.31)$$

$$u_{f_{n_p-1}}^0 = 0. \quad (3.32)$$

O que requer a comunicação entre os processos  $n_p - 2$  e o  $n_p - 1$ .

O código abaixo `calor.cc` é uma implementação MPI deste algoritmo. Cada processo aloca e computa a solução em apenas um pedaço da malha, conforme descrito acima. As comunicações entre os processos ocorrem apenas nas linhas 60-80. Verifique!

Código: `calor.cc`

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <math.h>
3
4 // API MPI
5 #include <mpi.h>
6
7 int main (int argc, char** argv) {
8     // Inicializa o MPI
9     MPI_Init(NULL, NULL);
10
11     // numero total de processos
12     int world_size;
13     MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &world_size);
14

```

```

15 // ID (rank) do processo
16 int world_rank;
17 MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &world_rank);
18
19 // parametros
20 size_t M = 1000;
21 size_t I = 10;
22
23 // tamanho dos passos discretos
24 double ht = 1e-3;
25 double hx = 1.0/I;
26 double cfl = ht/(hx*hx);
27
28 // malha espacial local
29 size_t ip = world_rank * int (I/world_size);
30 size_t fp = (world_rank+1) * int (I/world_size);
31 if (world_rank == world_size-1)
32     fp = I;
33 size_t my_I = fp - ip;
34
35 double x[my_I+1];
36 for (size_t j=0; j<=my_I; j++)
37     x[j] = (ip+j) * hx;
38
39 // solucao local
40 double u0[my_I+1], u[my_I+1];
41
42 // condicao inicial
43 for (size_t j=0; j<=my_I; j++) {
44     u0[j] = sin (M_PI * x[j]);
45 }
46
47 // condicoes de contorno de Dirichlet
48 if (world_rank == 0)
49     u[0] = 0.0;
50 if (world_rank == world_size-1)
51     u[my_I] = 0.0;
52

```

```

53 // auxiliares
54 double u00, u0I;
55
56
57 // iteracoes no tempo
58 for (size_t m=0; m<M; m++) {
59
60     if (world_rank == 0) {
61         MPI_Send (&u0[my_I], 1, MPI_DOUBLE,
62                  1, 0, MPI_COMM_WORLD);
63         MPI_Recv (&u0I, 1, MPI_DOUBLE,
64                  1, 0, MPI_COMM_WORLD,
65                  MPI_STATUS_IGNORE);
66     } else if (world_rank < world_size-1) {
67         MPI_Recv (&u00, 1, MPI_DOUBLE,
68                  world_rank-1, 0, MPI_COMM_WORLD,
69                  MPI_STATUS_IGNORE);
70         MPI_Send (&u0[my_I], 1, MPI_DOUBLE,
71                  world_rank+1, 0, MPI_COMM_WORLD);
72
73         MPI_Recv (&u0I, 1, MPI_DOUBLE,
74                  world_rank+1, 0, MPI_COMM_WORLD,
75                  MPI_STATUS_IGNORE);
76         MPI_Send (&u0[1], 1, MPI_DOUBLE,
77                  world_rank-1, 0, MPI_COMM_WORLD);
78     } else {
79         MPI_Recv (&u00, 1, MPI_DOUBLE,
80                  world_size-2, 0, MPI_COMM_WORLD,
81                  MPI_STATUS_IGNORE);
82         MPI_Send (&u0[1], 1, MPI_DOUBLE,
83                  world_size-2, 0, MPI_COMM_WORLD);
84     }
85
86 // atualizacao
87 u[1] = u0[1]
88       + cfl * u00
89       - 2*cfl * u0[1]
90       + cfl * u0[2];

```

```

91     for (size_t j=2; j<my_I; j++)
92         u[j] = u0[j]
93             + cfl * u0[j-1]
94             - 2*cfl * u0[j]
95             + cfl * u0[j+1];
96     if (world_rank < world_size-1)
97         u[my_I] = u0[my_I]
98             + cfl * u0[my_I-1]
99             - 2*cfl * u0[my_I]
100            + cfl * u0I;
101
102     // prepara nova iteracao
103     for (size_t j=0; j<=my_I; j++)
104         u0[j] = u[j];
105
106 }
107
108
109 // Finaliza o MPI
110 MPI_Finalize ();
111
112 return 0;
113 }

```

No código acima, as comunicações entre os processos foram implementadas de forma cíclica. A primeira a ocorrer é o envio de  $u_{f_p}^0$  do processo zero (linhas 61-62) e o recebimento de  $u_{i_p}^0$  pelo processo 1 (linhas 67-69). Enquanto essa comunicação não for completada, todos os processos estarão aguardando, sincronizados nas linhas 67-69 e 79-81. Ocorrida a comunicação entre os processos 0 e 1, ocorrerá a comunicação entre o 1 e o 2, entre o 2 e o 3 e assim por diante, de forma cíclica (linhas 67-71 e 79-81).

As últimas comunicações também ocorrem de forma cíclica, começando pelo envio de  $u_{i_p+1}^0$  pelo processo  $n_p - 1$  (linhas 81-83) e o recebimento de  $u_{f_p+1}^0$  pelo processo  $n_p - 2$  (linhas 73-75). Em sequência, ocorrem as comunicações entre o processo  $n_p - 2$  e o processo  $n_p - 3$ , entre o  $n_p - 3$  e o  $n_p - 4$ , até o término das comunicações entre o processo 1 (linhas 76-77) e o processo 0 (linhas 63-65).

### 3.5.1 Exercícios

Em revisão

**E.3.5.1.** O problema (3.15)-(3.17) tem solução analítica

$$u(t, x) = e^{-\pi^2 t} \sin(\pi x). \quad (3.33)$$

Modifique o código `calor.cc` acima, de forma que a cada iteração  $m$  no tempo, seja impresso na tela o valor de  $u^m(0.5)$  computado e o valor da solução analítica  $u(t_m, 0.5)$ . Faça refinamentos nas malhas temporal e espacial, até conseguir uma aproximação com três dígitos significativos corretos.

**E.3.5.2.** Modifique o código `calor.cc` acima, de forma que a cada iteração  $m$  no tempo, seja impresso na tela o valor do funcional

$$q(t) = \int_0^1 u(t, x) dx. \quad (3.34)$$

Valide os resultados por comparação com a solução analítica (veja o Exercício (3.5.1)).

**E.3.5.3.** Modifique o código `calor.cc` acima, de forma que as comunicações iniciem-se entre os processos  $n_p - 1$  e  $n_p - 2$ . Ou seja, que a primeira comunicação seja o envio de  $u_{i_p+1}^0$  pelo processo  $n_p - 1$  e o recebimento de  $u_{f_p+1}^0$  pelo processo  $n_p - 2$ . E que, de forma cíclica, as demais comunicações ocorram. Poderia haver alguma vantagem em fazer esta modificação?

**E.3.5.4.** Modifique o código `calor.cc` acima, de forma que as comunicações sejam feitas de forma assíncrona, i.e. usando as rotinas `MPI_Isend` e `MPI_Irecv`. Há vantagens em se fazer esta modificação?

**E.3.5.5.** Faça um código MPI para computar uma aproximação da solução de

$$u_t - u_{xx} = 0, \quad 0 < x < 1, t > 0, \quad (3.35)$$

com condições de contorno periódicas

$$u(0, t) = u(1, t), t > 0, \quad (3.36)$$



e condições iniciais

$$u(x, 0) = \text{sen}(\pi x), 0 \leq x \leq 1, \quad (3.37)$$

onde,  $u = u(t, x)$ .

## Resposta dos Exercícios

## Notas