

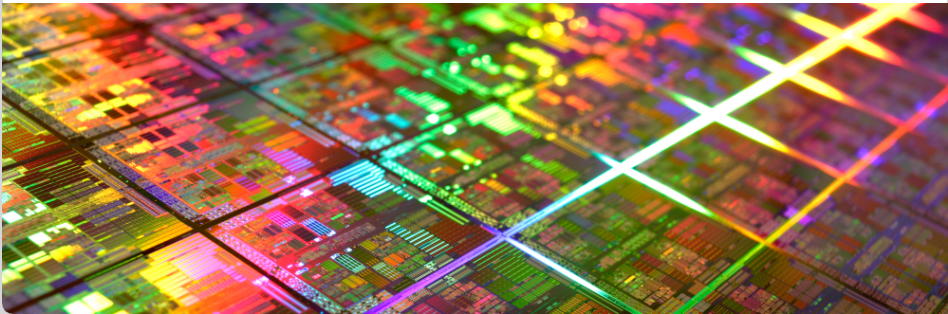
Zentralübung Rechnerstrukturen im SS 2012

Parallelismus und Parallele Programmierung

Oliver Mattes, Wolfgang Karl

Lehrstuhl für Rechnerarchitektur und Parallelverarbeitung

21. Juni 2012



Parallelismus:

- Parallelrechner und Quantitative Maßzahlen
- Aufgabe 1

Parallele Programmierung:

- Parallelisierungsprozess
- Programmiermodelle
- Aufgabe 2

Sonstiges:

- Klausuraufgabe 2011/12-WS, 2011-SS
- **Evaluation der Zentralübung Rechnerstrukturen**

Flynnsche Klassifikation

Vier Klassen von Rechnerarchitekturen:

SISD Single Instruction, Single Data

- Uniprozessor

SIMD Single Instruction, Multiple Data

- Vektorrechner, Feldrechner

MISD Multiple Instructions, Single Data

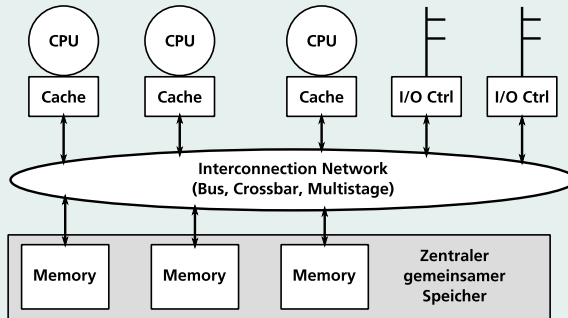
- ?

MIMD Multiple Instructions, Multiple Data

- Multiprozessor

Multiprozessoren mit gemeinsamem Speicher

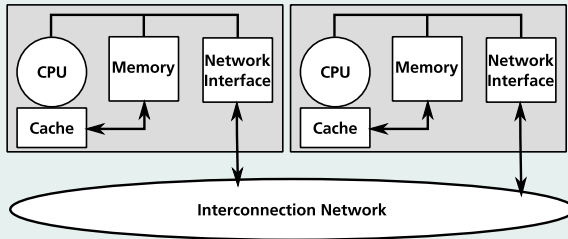
- **Globaler Speicher** $\Leftrightarrow$ **Gemeinsamer Adressraum**
- Beispiel: Symmetrischer Multiprozessor (SMP)



- **UMA: Uniform Memory Access**

Multiprozessoren mit verteiltem Speicher

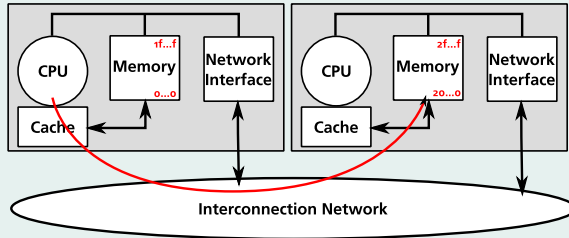
- **Verteilter Speicher** $\Leftrightarrow$ **Verteilter Adressraum**
- Beispiel: Cluster
- Nachrichtengekoppelter (Shared-nothing-) Multiprozessor



- NORMA: No Remote Memory Access

Multiprozessoren mit verteiltem gemeinsamen Speicher

- **Verteilter Speicher** $\Leftrightarrow$ **Gemeinsamer Adressraum**
- Beispiel: Distributed-shared-memory Multiprozessor (DSM)



- NUMA: Non-Uniform Memory Access
- CC-NUMA: Cache-Coherent Non-Uniform Memory Access

Konfigurationen von Multiprozessoren

	Globaler Speicher	Physikalisch verteilter Speicher
gemeinsamer Adreßraum	SMP Symmetrischer Multiprozessor UMA: Uniform Memory Access	DSM Distributed-shared-memory Multiprozessor NUMA: Non-Uniform Memory Access
verteilte Adreßräume	leer	Nachrichtengekoppelter (Shared-nothing) Multiprozessor / Cluster NORMA: No Remote Memory Access

Programmiermodelle

- Shared-Memory-Programmiermodell
- Nachrichten-orientiertes Programmiermodell
- Datenparalleles Programmiermodell

⇒ Einführung erfolgt später in der Übung!

Definitionen:

- $P(1)$ Anzahl der Einheitsoperationen auf einem Einprozessorsystem
- $P(n)$ Anzahl der Einheitsoperationen auf einem Multiprozessorsystem mit n Prozessoren
- $T(1)$ Ausführungszeit auf einem Einprozessorsystem in Schritten
- $T(n)$ Ausführungszeit auf einem Multiprozessorsystem mit n Prozessoren in Schritten

Vereinfachende Voraussetzungen:

- $T(1) = P(1)$
- $T(n) \leq P(n)$

Verbesserung der Verarbeitungsgeschwindigkeit

Beschleunigung (Speed-Up)

$$S(n) = \frac{T(1)}{T(n)}$$

üblicherweise gilt:

$$1 \leq S(n) \leq n$$

Effizienz

$$E(n) = \frac{S(n)}{n} = \frac{T(1)}{n * T(n)}$$

daraus folgt:

$$\frac{1}{n} \leq E(n) \leq 1$$

Verbesserung der Verarbeitungsgeschwindigkeit

Beschleunigung (Speed-Up)

$$S(n) = \frac{T(1)}{T(n)}$$

üblicherweise gilt:

$$1 \leq S(n) \leq n$$

Effizienz

$$E(n) = \frac{S(n)}{n} = \frac{T(1)}{n * T(n)}$$

daraus folgt:

$$\frac{1}{n} \leq E(n) \leq 1$$

Verbesserung der Verarbeitungsgeschwindigkeit

Beschleunigung (Speed-Up)

$$S(n) = \frac{T(1)}{T(n)}$$

üblicherweise gilt:

$$1 \leq S(n) \leq n$$

Effizienz

$$E(n) = \frac{S(n)}{n} = \frac{T(1)}{n * T(n)}$$

daraus folgt:

$$\frac{1}{n} \leq E(n) \leq 1$$

Algorithmenunabhängige $\Leftrightarrow$ Algorithmenabhängige Definition

Algorithmenunabhängige Definition

- **Absolute Beschleunigung** und **absolute Effizienz** erhält man, indem der beste sequentielle Algorithmus mit dem besten parallelen Algorithmus verglichen wird.

Algorithmenabhängige Definition

- **Relative Beschleunigung** und **relative Effizienz** erhält man, wenn ein paralleler Algorithmus auf einem Einprozessorsystem ausgeführt wird.
- Zusatzaufwand für Parallelisierung durch Kommunikation und Synchronisation „verfälscht„ Ergebnis bei der sequentiellen Ausführung

Mehraufwand für die Parallelisierung

$$R(n) = \frac{P(n)}{P(1)}$$

$$1 \leq R(n)$$

Mehraufwand für die Organisation, Synchronisation und Kommunikation der Prozessoren in Multiprozessorsystemen.

Parallelindex

$$I(n) = \frac{P(n)}{T(n)}$$

$$1 \leq S(n) \leq I(n) \leq n$$

Mehraufwand für die Parallelisierung

$$R(n) = \frac{P(n)}{P(1)}$$

$$1 \leq R(n)$$

Mehraufwand für die Organisation, Synchronisation und Kommunikation der Prozessoren in Multiprozessorsystemen.

Parallelindex

$$I(n) = \frac{P(n)}{T(n)}$$

$$1 \leq S(n) \leq I(n) \leq n$$

Mittlerer Grad der Parallelität. Anzahl der parallelen Operationen pro Zeiteinheit.

Auslastung (Utilization)

$$U(n) = \frac{I(n)}{n} = R(n) * E(n) = \frac{P(n)}{n * T(n)}$$

Gibt an wieviel Operationen jeder Prozessor im Durchschnitt pro Zeiteinheit ausführt. Entspricht dem normiertem Parallelindex.

Folgerungen

- Der Parallelindex gibt eine obere Schranke für die Leistungssteigerung:

$$1 \leq S(n) \leq I(n) \leq n$$

- Die Auslastung ist eine obere Schranke für die Effizienz:

$$\frac{1}{n} \leq E(n) \leq U(n) \leq 1$$

Auslastung (Utilization)

$$U(n) = \frac{I(n)}{n} = R(n) * E(n) = \frac{P(n)}{n * T(n)}$$

Gibt an wieviel Operationen jeder Prozessor im Durchschnitt pro Zeiteinheit ausführt. Entspricht dem normiertem Parallelindex.

Folgerungen

- Der Parallelindex gibt eine obere Schranke für die Leistungssteigerung:

$$1 \leq S(n) \leq I(n) \leq n$$

- Die Auslastung ist eine obere Schranke für die Effizienz:

$$\frac{1}{n} \leq E(n) \leq U(n) \leq 1$$

Superlinearer Speed-Up

$$S(n) > n \qquad T(n) < \frac{T(1)}{n}$$

Beispiele:

- **Paralleles Backtracking (depth-first search)**

⇒ Verwendung verschiedener Algorithmen

- **Cache- und Hauptspeicherausnutzung**

Nach der Aufteilung eines Problems auf verschiedene Teilsysteme, können eventuell jeweils die Teilprogramme und -daten komplett im Hauptspeicher bzw. Cache der einzelnen Knoten gehalten werden.

⇒ kein Seitenwechsel mehr nötig

Skalierbarkeit eines Parallelrechners

- Von Skalierbarkeit spricht man, wenn das Hinzufügen von weiteren Verarbeitungselementen zu einer kürzeren Gesamtausführungszeit führt, ohne dass das Programm geändert werden muß.
- lineare Steigerung der Beschleunigung, Effizient nahe 1
- Wichtig für die Skalierbarkeit ist eine angemessene Problemgröße, da sonst ab einer bestimmten Prozessorenzahl eine Sättigung auftritt
- **Achtung:** Nicht verwechseln mit der Skalierbarkeit eines Verbindungsnetzes!

Amdahls Gesetz (Amdahl's Law)

$$T(n) = \underbrace{\frac{1}{n} * T(1) * (1 - a)}_1 + \underbrace{T(1) * a}_2$$

- a** mit $0 \leq a \leq 1$ ist der Anteil eines Programms, der nur sequentiell ausgeführt werden kann.
- ❶ Ausführungszeit des parallel ausführbaren Programmteils $(1 - a)$
 - ❷ Ausführungszeit des nur sequentiell ausführbaren Programmteils a .

Amdahls Gesetz (Amdahl's Law)

$$T(n) = \frac{T(1)}{n} * (1 - a) + T(1) * a$$

Durch Einsetzen in die Formel für die Beschleunigung erhält man:

$$\begin{aligned} S(n) &= \frac{T(1)}{T(n)} = \frac{T(1)}{\frac{T(1)}{n} * (1 - a) + T(1) * a} \\ &= \frac{1}{(1 - a) * \frac{1}{n} + a} \\ S(n) &\leq \frac{1}{a} \end{aligned}$$

⇒ Die erreichbare Beschleunigung wird durch den sequentiellen Programmteil begrenzt.

Achtung!

**Alle auch hier nicht wiederholten Inhalte der Vorlesung
sind für die Klausur relevant!**

Aufgabe 1.1 – Leistungsbewertung

Gegeben sei ein Multiprozessorsystem mit 16 Prozessoren. Die Leistungssteigerung gegenüber einem Einprozessorsystem sei $S(16) = 8$. Die Ausführungszeit auf dem Einprozessorsystem sei $T(1) = 800$ und die Anzahl der auszuführenden Einheitsoperationen auf dem Multiprozessorsystem sei $P(16) = 1200$.

- a) Berechnen Sie die Effizienz $E(16)$, die parallele Ausführungszeit $T(16)$ und den Parallelindex $I(16)$.
- b) Interpretieren Sie den berechneten Parallelindex.
- c) Ermitteln Sie anhand von Amdahls Gesetz den Bruchteil des Programms, der nur sequentiell ausführbar ist.

Aufgabe 1.1 – Leistungsbewertung

- a) Berechnen Sie die Effizienz $E(16)$, die parallele Ausführungszeit $T(16)$ und den Parallelindex $I(16)$

$$E(n) = \frac{S(n)}{n} \Rightarrow E(16) = \frac{S(16)}{16} = \frac{8}{16} = 0,5$$

$$S(n) = \frac{T(1)}{T(n)} \Rightarrow T(16) = \frac{T(1)}{S(16)} = \frac{800}{8} = 100$$

$$I(16) = \frac{P(n)}{T(n)} \Rightarrow I(16) = \frac{P(16)}{T(16)} = \frac{1200}{100} = 12$$

b) Interpretieren Sie den berechneten Parallelindex

- Der Parallelindex gibt den mittleren Grad der Parallelität an, d.h. die Anzahl der parallelen Operationen pro Zeiteinheit.
- Der berechnete Wert ist kleiner als die Anzahl der Prozessoren. Das bedeutet, dass zeitweise einige Prozessoren keinen Befehl ausführen.
- Besser verdeutlicht wird dies durch Berechnung der Auslastung U , die angibt wieviel Operationen jeder Prozessor im Durchschnitt pro Zeiteinheit ausführt.

$$U(n) = \frac{I(n)}{n} \quad \Rightarrow \quad U(16) = \frac{12}{16} = \frac{3}{4} = 75 \%$$

b) Interpretieren Sie den berechneten Parallelindex

- Der Parallelindex gibt den mittleren Grad der Parallelität an, d.h. die Anzahl der parallelen Operationen pro Zeiteinheit.
- Der berechnete Wert ist kleiner als die Anzahl der Prozessoren. Das bedeutet, dass zeitweise einige Prozessoren keinen Befehl ausführen.
- Besser verdeutlicht wird dies durch Berechnung der Auslastung U , die angibt wieviel Operationen jeder Prozessor im Durchschnitt pro Zeiteinheit ausführt.

$$U(n) = \frac{I(n)}{n} \quad \Rightarrow \quad U(16) = \frac{12}{16} = \frac{3}{4} = 75\%$$

Aufgabe 1.1 – Leistungsbewertung

- c) **Ermitteln Sie anhand von Amdahls Gesetz den Bruchteil des Programms, der nur sequentiell ausführbar ist.**

Ahmdahls Gesetz:

$$T(n) = T(1) * \left(\frac{(1 - a)}{n} + a \right) = T(1) * \frac{1 - a + na}{n}$$

≈ 6,7 % des Programmcodes sind nur sequentiell ausführbar.

Aufgabe 1.1 – Leistungsbewertung

- c) **Ermitteln Sie anhand von Amdahls Gesetz den Bruchteil des Programms, der nur sequentiell ausführbar ist.**

Amdahls Gesetz:

$$T(n) = T(1) * \left(\frac{(1 - a)}{n} + a \right) = T(1) * \frac{1 - a + na}{n}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow 100 &= 800 * \frac{1 - a + 16a}{16} = 800 * \frac{1 + 15a}{16} \\ &= 50 * (1 + 15a) \end{aligned}$$

$\approx 6,7\%$ des Programmcodes sind nur sequentiell ausführbar.

Aufgabe 1.1 – Leistungsbewertung

- c) **Ermitteln Sie anhand von Amdahls Gesetz den Bruchteil des Programms, der nur sequentiell ausführbar ist.**

Amdahls Gesetz:

$$T(n) = T(1) * \left(\frac{(1-a)}{n} + a \right) = T(1) * \frac{1-a+na}{n}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow 100 &= 800 * \frac{1-a+16a}{16} = 800 * \frac{1+15a}{16} \\ &= 50 * (1+15a) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow 15a = 1 \Rightarrow a = \frac{1}{15} \approx 6,7\%$$

$\approx 6,7\%$ des Programmcodes sind nur sequentiell ausführbar.

Aufgabe 1.2 – Leistungsbewertung

Die Ausführungszeit einer sequentiellen Anwendung betrage T_{seq} . Von dieser Anwendung lassen sich 20 % nicht parallelisieren. Die verbleibenden 80 % werden zwischen den Prozessoren gleichmäßig verteilt. Das bedeutet, dass jeder Prozessor ungefähr den gleichen Anteil der zu parallelisierenden Aufgabe bearbeitet und jeder gleichviel Zeit benötigt.

Beispielsweise betrage die Ausführungszeit der parallelen Anteile der Anwendung 20 % der sequentiellen Ausführungszeit, wenn vier Prozessoren sie ausführen.

- a) Setzen Sie voraus, dass die Parallelisierung keinen Aufwand verursacht. Berechnen Sie die Beschleunigung und die Effizienz bei einer unterschiedlichen Anzahl von Prozessoren. Fügen Sie die Ergebnisse in die vorgegebenen Tabelle ein.

Aufgabe 1.2 – Leistungsbewertung

- a) **Setzen Sie voraus, dass die Parallelisierung keinen Aufwand verursacht. Berechnen Sie die Beschleunigung und die Effizienz bei einer unterschiedlichen Anzahl von Prozessoren. Fügen Sie die Ergebnisse in die vorgegebenen Tabelle ein.**

$$\text{Par. Ausführungszeit: } T(n) = \frac{80\%}{n} * T_{seq} + 20\% * T_{seq}$$

$$\text{Beschleunigung: } S(n) = \frac{T_{seq}}{T(n)}$$

$$\text{Effizienz: } E(n) = \frac{S(n)}{n}$$

Prozessoren	n=2	n=4	n=8	n=16	n=32
Beschleunigung	5/3=1,67	5/2=2,50	10/3=3,33	4	40/9=4,44
Effizienz	5/6=0,83	5/8=0,625	10/24=0,42	1/4=0,25	5/36=0,14

Achtung: In der Klausur bei Berechnungen wenn möglich Brüche statt gerundete Zahlen als Ergebnisse angeben!

Aufgabe 1.2 – Leistungsbewertung

- a) Setzen Sie voraus, dass die Parallelisierung keinen Aufwand verursacht. Berechnen Sie die Beschleunigung und die Effizienz bei einer unterschiedlichen Anzahl von Prozessoren. Fügen Sie die Ergebnisse in die vorgegebenen Tabelle ein.

$$\text{Par. Ausführungszeit: } T(n) = \frac{80\%}{n} * T_{seq} + 20\% * T_{seq}$$

$$\text{Beschleunigung: } S(n) = \frac{T_{seq}}{T(n)}$$

$$\text{Effizienz: } E(n) = \frac{S(n)}{n}$$

Prozessoren	n=2	n=4	n=8	n=16	n=32
Beschleunigung	5/3=1,67	5/2=2,50	10/3=3,33	4	40/9=4,44
Effizienz	5/6=0,83	5/8=0,625	10/24=0,42	1/4=0,25	5/36=0,14

Achtung: In der Klausur bei Berechnungen wenn möglich Brüche statt gerundete Zahlen als Ergebnisse angeben!

Aufgabe 1.2 – Leistungsbewertung

Prozessoren	n=2	n=4	n=8	n=16	n=32
Beschleunigung	5/3=1,67	5/2=2,50	10/3=3,33	4	40/9=4,44
Effizienz	5/6=0,83	5/8=0,625	10/24=0,42	1/4=0,25	5/36=0,14

b) Evaluieren Sie zusätzlich die Skalierbarkeit der einzelnen Lösungen

Die Skalierbarkeit ist sehr schlecht. Grund dafür ist, dass ein großer Anteil des Programms nicht parallelisierbar ist. Die Ausführungszeit dieses Anteils bestimmt mit steigender Anzahl von Prozessoren einen zunehmenden Anteil der gesamten Ausführungszeit.

$$\text{Beschleunigung: } S(n) = \frac{T_{seq}}{(20\% + \frac{80\%}{n}) * T_{seq}} \xrightarrow{n \text{ sehr groß}} \frac{1}{20\%} = 5$$

Die Effizienz strebt damit gegen 0.

Aufgabe 1.2 – Leistungsbewertung

Prozessoren	n=2	n=4	n=8	n=16	n=32
Beschleunigung	5/3=1,67	5/2=2,50	10/3=3,33	4	40/9=4,44
Effizienz	5/6=0,83	5/8=0,625	10/24=0,42	1/4=0,25	5/36=0,14

b) Evaluieren Sie zusätzlich die Skalierbarkeit der einzelnen Lösungen

Die Skalierbarkeit ist sehr schlecht. Grund dafür ist, dass ein großer Anteil des Programms nicht parallelisierbar ist. Die Ausführungszeit dieses Anteils bestimmt mit steigender Anzahl von Prozessoren einen zunehmenden Anteil der gesamten Ausführungszeit.

$$\text{Beschleunigung: } S(n) = \frac{T_{seq}}{(20\% + \frac{80\%}{n}) * T_{seq}} \xrightarrow{n \text{ sehr groß}} \frac{1}{20\%} = 5$$

Die Effizienz strebt damit gegen 0.

Aufgabe 1.2 – Leistungsbewertung

- c) **Zur Steigerung der Genauigkeit der Berechnung nehmen Sie nun an, dass durch jeden verwendeten Prozessor eine zusätzliche Bearbeitungszeit von 1 % der sequentiellen Ausführungszeit benötigt wird. Berechnen Sie Beschleunigung und Effizienz für 64 Prozessoren.**

Beschleunigung:

$$S(n) = \frac{T_{seq}}{\left(20\% + \frac{80\%}{n} + 1\% * n\right) * T_{seq}}$$

$$\Rightarrow S(64) \approx 1,17$$

Effizienz:

$$E(64) = \frac{S(64)}{64} = \frac{1,17}{64} = 0,018$$

Aufgabe 1.2 – Leistungsbewertung

- c) Zur Steigerung der Genauigkeit der Berechnung nehmen Sie nun an, dass durch jeden verwendeten Prozessor eine zusätzliche Bearbeitungszeit von 1 % der sequentiellen Ausführungszeit benötigt wird. Berechnen Sie Beschleunigung und Effizienz für 64 Prozessoren.

Beschleunigung:

$$S(n) = \frac{T_{seq}}{\left(20\% + \frac{80\%}{n} + 1\% * n\right) * T_{seq}}$$
$$\Rightarrow S(64) \approx 1,17$$

Effizienz:

$$E(64) = \frac{S(64)}{64} = \frac{1,17}{64} = 0,018$$

Aufgabe 1.3 – Leistungsbewertung

Ein Einprozessorsystem soll erweitert werden. Dabei existieren folgende, in der Anschaffung gleich teure Alternativen:

- Ausbau zu einem 2-fach SMP-System
 - Installation eines zweiten identischen Hauptprozessors
 - Zugriff auf einen gemeinsamen Hauptspeicher
 - Synchronisationsoverhead: Ausführung des Programms wird um 2 % der unparallelisierten Ausführungszeit erhöht.
- Einsetzen eines mathematischen Koprozessors
 - 10x schnellere Ausführung der Gleitkommaarithmetik
 - Keine parallele Verarbeitung, d.h. der gleichzeitige Einsatz von Haupt- und Koprozessor, möglich.

Das zu bearbeitende Problem ist zu 74 % parallelisierbar. Der Anteil der Gleitkommaarithmetik am Gesamtprogramm beträgt 40 %. Bestimmen Sie, welche der beiden Möglichkeiten unter dem Gesichtspunkt der Ausführungszeit zu bevorzugen ist.

Aufgabe 1.3 – Leistungsbewertung

Die Ausführungszeiten lassen sich in beiden Fällen wiederum mit Hilfe von Amdahls Gesetz ausrechnen und damit auch die erreichte Beschleunigung vergleichen. T_{seq} ist hierbei die Zeit ohne Parallelisierung oder Koprozessorunterstützung.

■ SMP-System:

$$T_{SMP} = 74 \% * \frac{1}{2} * T_{seq} + 26 \% * T_{seq} + 2 \% * T_{seq} = 65 \% * T_{seq}$$

$$S_{SMP} = \frac{T_{seq}}{T_{SMP}} = \frac{1}{65 \%} \approx 1,5385$$

■ System mit Koprozessor:

$$T_{CP} = 40 \% * \frac{1}{10} * T_{seq} + 60 \% * T_{seq} = 64 \% * T_{seq}$$

$$S_{CP} = \frac{T_{seq}}{T_{CP}} = \frac{1}{64 \%} \approx 1,5625$$

Aufgabe 1.3 – Leistungsbewertung

Die Ausführungszeiten lassen sich in beiden Fällen wiederum mit Hilfe von Amdahls Gesetz ausrechnen und damit auch die erreichte Beschleunigung vergleichen. T_{seq} ist hierbei die Zeit ohne Parallelisierung oder Koprozessorunterstützung.

■ SMP-System:

$$T_{SMP} = 74 \% * \frac{1}{2} * T_{seq} + 26 \% * T_{seq} + 2 \% * T_{seq} = 65 \% * T_{seq}$$

$$S_{SMP} = \frac{T_{seq}}{T_{SMP}} = \frac{1}{65 \%} \approx 1,5385$$

■ System mit Koprozessor:

$$T_{CP} = 40 \% * \frac{1}{10} * T_{seq} + 60 \% * T_{seq} = 64 \% * T_{seq}$$

$$S_{CP} = \frac{T_{seq}}{T_{CP}} = \frac{1}{64 \%} \approx 1,5625$$

Aufgabe 1.3 – Leistungsbewertung

Die Ausführungszeiten lassen sich in beiden Fällen wiederum mit Hilfe von Amdahls Gesetz ausrechnen und damit auch die erreichte Beschleunigung vergleichen. T_{seq} ist hierbei die Zeit ohne Parallelisierung oder Koprozessorunterstützung.

■ SMP-System:

$$T_{SMP} = 74 \% * \frac{1}{2} * T_{seq} + 26 \% * T_{seq} + 2 \% * T_{seq} = 65 \% * T_{seq}$$

$$S_{SMP} = \frac{T_{seq}}{T_{SMP}} = \frac{1}{65 \%} \approx 1,5385$$

■ System mit Koprozessor:

$$T_{CP} = 40 \% * \frac{1}{10} * T_{seq} + 60 \% * T_{seq} = 64 \% * T_{seq}$$

$$S_{CP} = \frac{T_{seq}}{T_{CP}} = \frac{1}{64 \%} \approx 1,5625$$

Aufgabe 1.3 – Leistungsbewertung

■ SMP-System:

$$S_{SMP} \approx 1,5385$$

■ System mit Koprozessor:

$$S_{CP} \approx 1,5625$$

- ⇒ Die Koprozessorlösung ist für diese Anwendung deshalb dem SMP-System vorzuziehen.
- ⇒ Ohne Beachtung der benötigten Synchronisationszeit würde die Berechnung ein fehlerhaftes Ergebnis liefern.

Parallelisierungsprozess

- **Ziel: Schnellere Lösung der parallelen Version gegenüber der sequentiellen Version**
- Festlegen der Aufgaben, die parallel ausgeführt werden können
- Aufteilen der Aufgaben und der Daten auf Verarbeitungsknoten
 - Berechnung
 - Datenzugriffs
 - Ein-/Ausgabe
- Verwalten des Datenzugriffs, der Kommunikation und Synchronisation
- Programmierer $\Leftrightarrow$ Automatische Parallelisierung

Parallelisierungsprozess – Definitionen

■ Tasks

- Kleinste Parallelisierungseinheit
- Beispiel: Berechnung eines Gitterpunkts (oder einer Teilmenge von Punkten)
- grobkörnig $\Leftrightarrow$ feinkörnig

■ Prozess oder Thread

- Paralleles Programm setzt sich aus mehreren kooperierenden Prozessen zusammen, von denen jeder eine Teilmenge der Tasks ausführt
- Kommunikation und Synchronisation der Prozesse untereinander
- Virtualisierung von einem Multiprozessor, Abstraktion

Parallelisierungsprozess – Definitionen

■ Tasks

- Kleinste Parallelisierungseinheit
- Beispiel: Berechnung eines Gitterpunkts (oder einer Teilmenge von Punkten)
- grobkörnig $\Leftrightarrow$ feinkörnig

■ Prozess oder Thread

- Paralleles Programm setzt sich aus mehreren kooperierenden Prozessen zusammen, von denen jeder eine Teilmenge der Tasks ausführt
- Kommunikation und Synchronisation der Prozesse untereinander
- Virtualisierung von einem Multiprozessor, Abstraktion

Parallelisierungsprozess – Definitionen

■ Prozessor

- Ausführung eines Prozesses
- Physikalische Ressource

■ Unterscheidung zwischen Prozess und Prozessor!

⇒ Anzahl der Prozesse muss nicht gleich der Anzahl der Prozessoren eines Multiprozessorsystems sein

Parallelisierungsprozess – Definitionen

■ Prozessor

- Ausführung eines Prozesses
- Physikalische Ressource

■ Unterscheidung zwischen Prozess und Prozessor!

⇒ Anzahl der Prozesse muss nicht gleich der Anzahl der Prozessoren eines Multiprozessorsystems sein

Parallelisierungsprozess

Schritte bei der Parallelisierung:

- Ausgangspunkt ist ein sequentielles Programm
- ① **Dekomposition** (oder Aufteilung) der Berechnung in Tasks
 - Granularität, möglicherweise dynamische Anzahl an Tasks
- ② **Zuweisung** der Tasks zu Prozessen
 - Lastverteilung, geringe Kommunikation
- ③ **Festlegung** des notwendigen Datenzugriffs, der Kommunikation und der Synchronisation zwischen den Prozessen
 - Auswahl des passenden Programmiermodells
- ④ **Abbildung** der Prozesse an die Prozessoren

Parallelisierungsprozess

Schritte bei der Parallelisierung:

- Ausgangspunkt ist ein sequentielles Programm
- ① **Dekomposition** (oder Aufteilung) der Berechnung in Tasks
 - Granularität, möglicherweise dynamische Anzahl an Tasks
- ② **Zuweisung** der Tasks zu Prozessen
 - Lastverteilung, geringe Kommunikation
- ③ **Festlegung** des notwendigen Datenzugriffs, der Kommunikation und der Synchronisation zwischen den Prozessen
 - Auswahl des passenden Programmiermodells
- ④ **Abbildung** der Prozesse an die Prozessoren

Parallelisierungsprozess

Schritte bei der Parallelisierung:

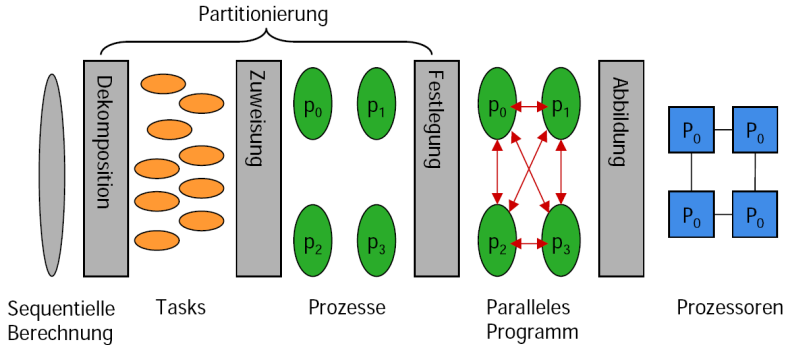
- Ausgangspunkt ist ein sequentielles Programm
- ① **Dekomposition** (oder Aufteilung) der Berechnung in Tasks
 - Granularität, möglicherweise dynamische Anzahl an Tasks
- ② **Zuweisung** der Tasks zu Prozessen
 - Lastverteilung, geringe Kommunikation
- ③ **Festlegung** des notwendigen Datenzugriffs, der Kommunikation und der Synchronisation zwischen den Prozessen
 - Auswahl des passenden Programmiermodells
- ④ **Abbildung** der Prozesse an die Prozessoren

Parallelisierungsprozess

Schritte bei der Parallelisierung:

- Ausgangspunkt ist ein sequentielles Programm
- ① **Dekomposition** (oder Aufteilung) der Berechnung in Tasks
 - Granularität, möglicherweise dynamische Anzahl an Tasks
- ② **Zuweisung** der Tasks zu Prozessen
 - Lastverteilung, geringe Kommunikation
- ③ **Festlegung** des notwendigen Datenzugriffs, der Kommunikation und der Synchronisation zwischen den Prozessen
 - Auswahl des passenden Programmiermodells
- ④ **Abbildung** der Prozesse an die Prozessoren

Parallelisierungsprozess



Parallelisierungsprozess

- Dekomposition, Zuweisung und Festlegung werden zusammen auch als **Partitionierung** bezeichnet
- Granularität beachten!
- ⇒ Verwaltungsaufwand (Overhead) gering halten
- ⇒ Vgl. Amdahls Gesetz

- Beispiel für Parallelisierungsprozess an Hand der OCEAN-Simulation in den Vorlesungsfolien anschauen!

Programmiermodelle

- Definition einer abstrakten parallelen Maschine
- Spezifikationen
 - Parallele Abarbeitung von Teilen des Programms
 - Informationsaustausch
 - Synchronisationsoperationen zur Koordination
- Anwendungen werden auf der Grundlage eines parallelen Programmiermodells formuliert

Multiprogramming

- Menge von unabhängigen sequentiellen Programmen
- Keine Kommunikation oder Koordination
- **Aber: Mögliche gegenseitige Beeinflussung beim gleichzeitigen Zugriff auf den Speicher!**

Verwendung:

- Auf allen Rechnern, die „gleichzeitig“ verschiedene Programme ausführen können (multitasking-fähiges Betriebssystem)

Gemeinsamer Speicher (Shared Memory)

- Kommunikation und Koordination von Prozessen über gemeinsame Variablen
- Atomare Synchronisationsoperationen
- Semaphore, Mutex, Monitore, Transactional Memory,...

Verwendung:

- Symmetrischer Multiprozessor (SMP)
- Distributed-shared-memory Multiprozessor (DSM)

Speicherzugriff:

- Uniform Memory Access (UMA)
- Non-Uniform Memory Access (NUMA), CC-NUMA

Message Passing

- Nachrichtenorientiertes Programmiermodell
- Kein gemeinsamer Adressraum
- Kommunikation der Prozesse mit Hilfe von Nachrichten
- Verwendung von korrespondierenden Send- und Receive-Operationen

Verwendung:

- Cluster
- Nachrichtengekoppelter (shared-nothing-) Multiprozessor

Speicherzugriff:

- No Remote Memory Access (NORMA)

Shared Memory und Message Passing

- Mischung der Programmiermodelle
- **Cluster mit SMP-/DSM-Knoten** (Multicore-CPU's oder Multiprozessor-System mit gemeinsamem Speicher)
- Shared-Memory-Programmiermodell innerhalb eines Knotens
- Nachrichtenorientiertes Programmiermodell zwischen den Knoten

Datenparallelismus

- Gleichzeitige Ausführung von Operationen auf getrennten Elementen einer Datenmenge (Feld, Vektor, Matrix)

Verwendung:

- Typischerweise in Vektorrechnern

⇒ Übung 6 oder 7 (?)

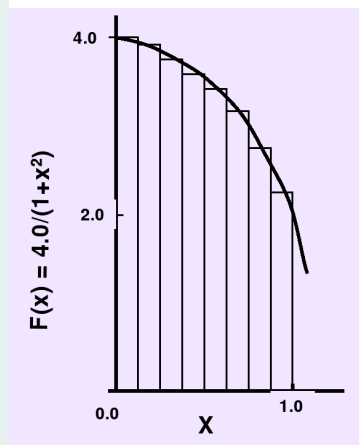
Numerische Integration

- Wir wissen:

$$\int_0^1 \frac{4.0}{(1+x^2)} dx = \pi$$

- Näherung des Integrals durch

$$\sum_{i=0}^N F(x_i) \Delta x \approx \pi$$



Sequentielles Programm

```
static long num_steps = 100000;
double step;
void main ()
{
    int i;  double x, pi, sum = 0.0;

    step = 1.0/(double) num_steps;

    for (i=1;i<= num_steps; i++){
        x = (i-0.5)*step;
        sum = sum + 4.0/(1.0+x*x);
    }
    pi = step * sum;
}
```

Thread-Programmierung

- Parallele Programme für Shared-Memory-Systeme bestehen aus mehreren Threads
- Alle Threads eines Prozesses teilen sich Adressraum, Daten, Filehandler, . . .
- Threads werden meist vom Betriebssystem verwaltet
- Unterstützung vom Betriebssystem notwendig, z.B. für die Thread-Generierung, Synchronisation, . . .
- **Vorteil:** durch die Thread-Bibliothek erhält man eine detaillierte Kontrolle über die Threads
- **Nachteil:** die Thread-Bibliothek erzwingt, dass man die Kontrolle über die Threads übernimmt

Win32 API

```
#include <windows.h>
#define NUM_THREADS 2
HANDLE thread_handles[NUM_THREADS];
CRITICAL_SECTION hUpdateMutex;
static long num_steps = 100000;
double step;
double global_sum = 0.0;

void Pi (void *arg)
{
    int i, start;
    double x, sum = 0.0;

    start = *(int *) arg;
    step = 1.0/(double) num_steps;

    for (i=start;i<= num_steps;
i=i+NUM_THREADS){
        x = (i-0.5)*step;
        sum = sum + 4.0/((1.0+x*x));
    }
    EnterCriticalSection(&hUpdateMutex);
    global_sum += sum;
    LeaveCriticalSection(&hUpdateMutex);
}
```

```
void main ()
{
    double pi; int i;
    DWORD threadID;
    int threadArg[NUM_THREADS];

    for(i=0; i<NUM_THREADS; i++) threadArg[i] = i+1;

    InitializeCriticalSection(&hUpdateMutex);

    for (i=0; i<NUM_THREADS; i++){
        thread_handles[i] = CreateThread(0, 0,
            (LPTHREAD_START_ROUTINE) Pi,
            &threadArg[i], 0, &threadID);
    }

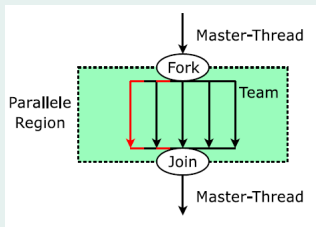
    WaitForMultipleObjects(NUM_THREADS,
        thread_handles, TRUE,INFINITE);

    pi = global_sum * step;

    printf(" pi is %f\n",pi);
}
```

OpenMP

- OpenMP ist eine offene Spezifikation von Übersetzerdirektiven, Bibliotheken und Umgebungsvariablen, spezifiziert für die Parallelisierung von Programmen auf gemeinsamen Speicher
- Verwendet das Join-Fork-Modell



- Mehrere (auch verschaltete) parallele Regionen pro Programm sind zugelassen

OpenMP – Beispiele

■ Bibliothek und Funktionen:

- `#include <omp.h>`
- `omp_set_num_threads(NUM_THREADS)`
- `omp_get_num_threads()`
- `omp_get_max_threads()`

■ Pragmas:

- `#pragma omp parallel`
- `#pragma omp parallel for`
- `#pragma omp parallel for private(x) shared(delta_x) reduction(+:sum)`
- `#pragma omp critical`
- `#pragma omp atomic`

OpenMP

```
#include <omp.h>
static long num_steps = 100000;      double step;
#define NUM_THREADS 2
void main ()
{
    int i;  double x, pi, sum = 0.0;
    step = 1.0/(double) num_steps;
    omp_set_num_threads(NUM_THREADS);
    #pragma omp parallel for reduction(+:sum) private(x)
    for (i=1;i<= num_steps; i++){
        x = (i-0.5)*step;
        sum = sum + 4.0/(1.0+x*x);
    }
    pi = step * sum;
}
```

Message Passing Interface (MPI)

- MPI ist ein Standard für die nachrichtenbasierte Kommunikation in einem Multiprozessorsystem
- Nachrichtenbasierter Ansatz gewährleistet eine gute Skalierbarkeit
- Bibliotheksfunktionen koordinieren die Ausführung von mehreren Prozessen, sowie Verteilung von Daten, per Default keine gemeinsamen Daten
- Single Programm Multiple Data (SPMD) Ansatz

Message Passing Interface (MPI)

■ Bibliothek und Funktionen:

- `#include <mpi.h>`
- Initialisierung
`MPI_Init(&argc, &argv)`
- `MPI_COMM_WORLD`
beinhaltet alle am Programm beteiligten Prozesse
- Prozessnummer abfragen:
`MPI_Comm_rank(MPI_Comm comm, int *rank)`
`MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &rank)`
- Anzahl an Prozesse:
`MPI_Comm_size(MPI_Comm comm, int *size)`
`MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &size)`
- `MPI_Finalize()`

Message Passing Interface (MPI)

- Kommunikation und Synchronisation:
 - Senden:
MPI_Send
 - Senden (nicht blockierend):
MPI_Isend
 - Gepuffert:
MPI_Bsend, MPI_Ibsend
 - ready/synchron:
MPI_Rsend, MPI_Ssend, MPI_Irsend, MPI_Issend
 - Empfangen:
MPI_Recv, MPI_Irecv
 - MPI_Sendrecv

Message Passing Interface (MPI)

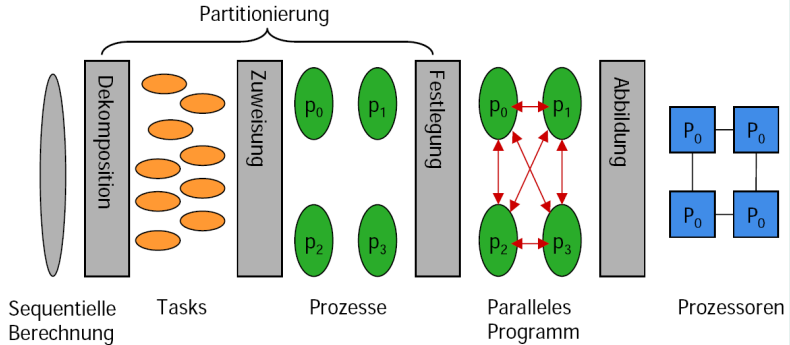
- Kommunikation und Synchronisation:
 - Warten auf alle Prozesse in `comm`:
`MPI_Barrier(comm)`
 - Verteilen von Daten:
`MPI_Bcast`, `MPI_Scatter`
 - Sammeln von Daten:
`MPI_Gather`, `MPI_Reduce`
 - Empfangstests einer Send- oder Empfangsoperation:
`MPI_Probe`, `MPI_Test`, `MPI_Wait`

MPI

```
#include <mpi.h>
void main (int argc, char *argv[])
{
    int i, my_id, numprocs; double x, pi, step, sum = 0.0 ;
    step = 1.0/(double) num_steps ;
    MPI_Init(&argc, &argv) ;
    MPI_Comm_Rank(MPI_COMM_WORLD, &my_id) ;
    MPI_Comm_Size(MPI_COMM_WORLD, &numprocs) ;
    my_steps = num_steps/numprocs ;
    for (i=my_id*my_steps; i<(my_id+1)*my_steps ; i++)
    {
        x = (i+0.5)*step;
        sum += 4.0/(1.0+x*x);
    }
    sum *= step ;
    MPI_Reduce(&sum, &pi, 1, MPI_DOUBLE, MPI_SUM, 0,
               MPI_COMM_WORLD) ;
}
```

Aufgabe 2.1 – Parallelisierungsprozess

Parallelisierungsprozess



Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

Eine Methode aus der Numerischen Mathematik arbeitet auf einem 2D-Torus mit $n * n$ Knoten.

In jeder Iteration werden drei Schritte durchgeführt:

- 1 Zustände aus dem Speicher lesen
- 2 Berechnung der neuen Zustände der Knoten, basierend auf ihrem aktuellen Zustand und den Zuständen ihrer Nachbarknoten
- 3 Zurückschreiben der neuen Zustände in den Speicher

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

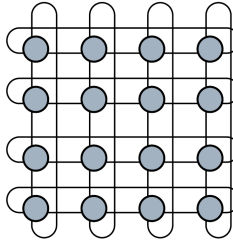
Gegeben sei ein SMP-Knoten mit P Prozessoren.

- a) Beachten Sie, dass in diesem System nur immer ein Lese- oder Schreibzugriff ausgeführt werden kann. Setzen Sie zusätzlich voraus, dass sich die Lese- und Schreibzugriffe nicht mit den Berechnungen überlappen (z.B. wegen einer vorherigen Synchronisation).

Berechnen Sie die Beschleunigung der Anwendung bei der Ausführung auf dem SMP-Knoten. Welches Problem tritt in dem SMP-System auf?

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

2-dim. Torus



SMP gemeinsamer Adressraum, globaler Speicher

⇒ meist **UMA** (Uniform Memory Access), d.h. gleiche Zugriffszeit von allen Knoten

DSM gemeinsamer Adressraum, physikalisch verteilter Speicher

⇒ meist **NUMA** (Non-Uniform Memory Access), d.h. unterschiedliche Zugriffszeiten

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

a) Berechnen Sie die Beschleunigung der Anwendung bei der Ausführung auf dem SMP-Knoten. Welches Problem tritt in dem SMP-System auf?

■ Sequentielle Zeit $T(1)$:

$$\underbrace{5n^2}_{\text{Daten aus Speicher holen}} + \underbrace{n^2}_{\text{Berechnung}} + \underbrace{n^2}_{\text{Zurückschreiben}} = 7n^2$$

■ Parallele Zeit $T(P)$:

$$\underbrace{5n^2}_{\text{Daten aus Speicher holen}} + \underbrace{\frac{n^2}{P}}_{\text{par. Berechnung}} + \underbrace{n^2}_{\text{Zurückschreiben}} = 6n^2 + \frac{n^2}{P}$$

■ Beschleunigung $S(P)$:

$$S(P) = \frac{T(1)}{T(P)} = \frac{7n^2}{6n^2 + \frac{n^2}{P}} = \frac{7}{6 + \frac{1}{P}} < \frac{7}{6} = 1,1\bar{6}$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

a) Berechnen Sie die Beschleunigung der Anwendung bei der Ausführung auf dem SMP-Knoten. Welches Problem tritt in dem SMP-System auf?

■ Sequentielle Zeit $T(1)$:

$$\underbrace{5n^2}_{\text{Daten aus Speicher holen}} + \underbrace{n^2}_{\text{Berechnung}} + \underbrace{n^2}_{\text{Zurückschreiben}} = 7n^2$$

■ Parallele Zeit $T(P)$:

$$\underbrace{5n^2}_{\text{Daten aus Speicher holen}} + \underbrace{\frac{n^2}{P}}_{\text{par. Berechnung}} + \underbrace{n^2}_{\text{Zurückschreiben}} = 6n^2 + \frac{n^2}{P}$$

■ Beschleunigung $S(P)$:

$$S(P) = \frac{T(1)}{T(P)} = \frac{7n^2}{6n^2 + \frac{n^2}{P}} = \frac{7}{6 + \frac{1}{P}} < \frac{7}{6} = 1,1\bar{6}$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- a) Berechnen Sie die Beschleunigung der Anwendung bei der Ausführung auf dem SMP-Knoten. Welches Problem tritt in dem SMP-System auf?

- Sequentielle Zeit $T(1)$:

$$\underbrace{5n^2}_{\text{Daten aus Speicher holen}} + \underbrace{n^2}_{\text{Berechnung}} + \underbrace{n^2}_{\text{Zurückschreiben}} = 7n^2$$

- Parallele Zeit $T(P)$:

$$\underbrace{5n^2}_{\text{Daten aus Speicher holen}} + \underbrace{\frac{n^2}{P}}_{\text{par. Berechnung}} + \underbrace{n^2}_{\text{Zurückschreiben}} = 6n^2 + \frac{n^2}{P}$$

- Beschleunigung $S(P)$:

$$S(P) = \frac{T(1)}{T(P)} = \frac{7n^2}{6n^2 + \frac{n^2}{P}} = \frac{7}{6 + \frac{1}{P}} < \frac{7}{6} = 1,1\bar{6}$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- a) **Berechnen Sie die Beschleunigung der Anwendung bei der Ausführung auf dem SMP-Knoten. Welches Problem tritt in dem SMP-System auf?**

Das Problem ist hierbei, dass der Speicher als limitierender Faktor wirkt und damit die Beschleunigung stark beschränkt ist.

In der Realität benötigten Synchronisationen jedoch in SMP-Systemen ebenfalls Speicherzugriffe von allen Prozessoren und damit sehr viel Zeit! Die erreichbare Beschleunigung wäre deshalb noch geringer.

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- a) **Berechnen Sie die Beschleunigung der Anwendung bei der Ausführung auf dem SMP-Knoten. Welches Problem tritt in dem SMP-System auf?**

Das Problem ist hierbei, dass der Speicher als limitierender Faktor wirkt und damit die Beschleunigung stark beschränkt ist.

In der Realität benötigten Synchronisationen jedoch in SMP-Systemen ebenfalls Speicherzugriffe von allen Prozessoren und damit sehr viel Zeit! Die erreichbare Beschleunigung wäre deshalb noch geringer.

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

b) Was ändert sich, wenn auf eine Synchronisation vor der Berechnung verzichtet wird?

Durch ein Verzicht auf die Synchronisation kann die Berechnung auf den Prozessoren mit den Datenzugriffen überlappend erfolgen.

Bei der parallelen Ausführungszeit spart man sich dadurch die Zeit für die Berechnung $\frac{n^2}{P}$ ein. Dies gilt aber nur, wenn die Berechnungszeit kürzer ist, als die Zeit für die Datenzugriffe.

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- b) Was ändert sich, wenn auf eine Synchronisation vor der Berechnung verzichtet wird?

Es gilt dann:

$$T(P) = 5n^2 + n^2 = 6n^2$$

$$S(P) = \frac{T(1)}{T(P)} = \frac{7n^2}{6n^2} = \frac{7}{6} = 1,1\bar{6}$$

Insgesamt überwiegt auch hier die Zeit für die nicht parallelisierbaren Lese- und Schreibzugriffe. Der gemeinsame Speicher des SMP-Systems ist der limitierende Faktor.

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

Um eine Leistungssteigerung zu erhalten, wird der SMP-Knoten durch eine NUMA-Architektur mit P Prozessoren und P Speichern ersetzt.

Beachten Sie dabei folgende vereinfachende Annahme:

- Erfolgt ein Speicherzugriff auf einen entfernten Speicher, so benötigt ein Speichergriff drei Zeiteinheiten.
- Wird nur ein Prozessor verwendet, so befinden sich alle zur Berechnung notwendigen Daten im lokal zum Prozessor gehörenden Speicher.

c) **Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?**

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

■ Sequentielle Zeit $T(1)$:

$$\underbrace{5n^2}_{\text{Daten aus Speicher holen}} + \underbrace{n^2}_{\text{Berechnung}} + \underbrace{n^2}_{\text{Zurückschreiben}} = 7n^2$$

■ Parallele Zeit $T(P)$:

$$\underbrace{\frac{4 * 3 * n^2}{P}}_{\substack{\text{4 Werte der} \\ \text{Nachbarknoten} \\ \text{aus entferntem} \\ \text{Speicher}}} + \underbrace{\frac{n^2}{P}}_{\substack{\text{eigener Wert} \\ \text{im lokalen} \\ \text{Speicher}}} + \underbrace{\frac{n^2}{P}}_{\substack{\text{parallele} \\ \text{Berechnung}}} + \underbrace{\frac{n^2}{P}}_{\substack{\text{Zurückschreiben} \\ \text{in lokalen} \\ \text{Speicher}}} = \frac{15n^2}{P}$$

Daten aus Speicher holen

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

■ Sequentielle Zeit $T(1)$:

$$\underbrace{5n^2}_{\text{Daten aus Speicher holen}} + \underbrace{n^2}_{\text{Berechnung}} + \underbrace{n^2}_{\text{Zurückschreiben}} = 7n^2$$

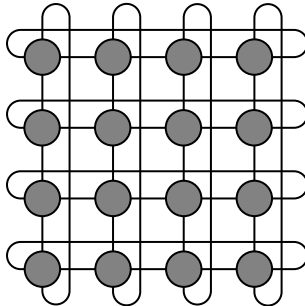
■ Parallele Zeit $T(P)$:

$$\underbrace{\frac{4 * 3 * n^2}{P}}_{\substack{\text{4 Werte der} \\ \text{Nachbarknoten} \\ \text{aus entferntem} \\ \text{Speicher}}} + \underbrace{\frac{n^2}{P}}_{\substack{\text{eigener Wert} \\ \text{im lokalen} \\ \text{Speicher}}} + \underbrace{\frac{n^2}{P}}_{\substack{\text{parallele} \\ \text{Berechnung}}} + \underbrace{\frac{n^2}{P}}_{\substack{\text{Zurückschreiben} \\ \text{in lokalen} \\ \text{Speicher}}} = \frac{15n^2}{P}$$

Daten aus Speicher holen

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

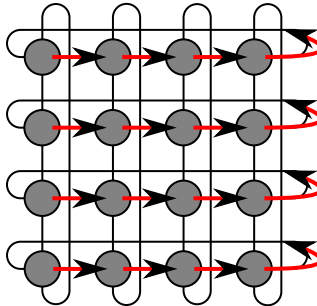
- c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?



- Parallele Zeit $T(P)$ für $n^2 = P$:

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

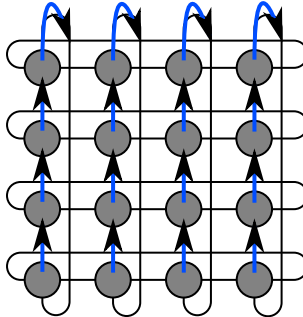


- Parallele Zeit $T(P)$ für $n^2 = P$:

3

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

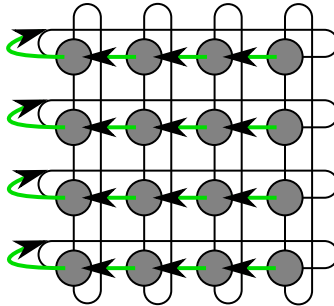


■ Parallele Zeit $T(P)$ für $n^2 = P$:

$$3 + 3$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

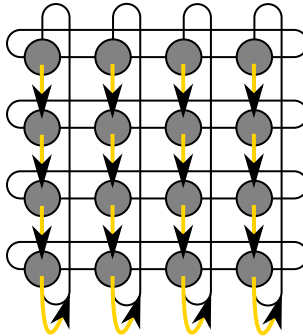


- Parallele Zeit $T(P)$ für $n^2 = P$:

$$3 + 3 + 3$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

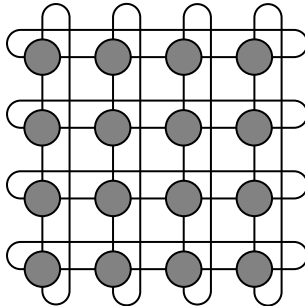


- Parallele Zeit $T(P)$ für $n^2 = P$:

$$3 + 3 + 3 + 3$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

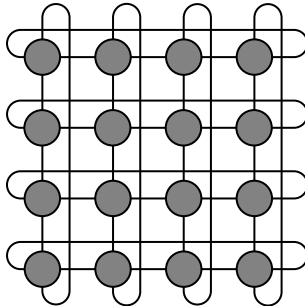


- Parallele Zeit $T(P)$ für $n^2 = P$:

$$3 + 3 + 3 + 3 = 4 * 3$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

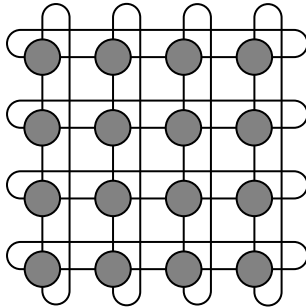


- Parallele Zeit $T(P)$ für $n^2 = P$:

$$T(P) = 4 * 3 + 1 + 1 + 1 = 15$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

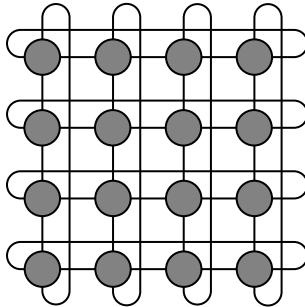


- Parallele Zeit $T(P)$ für $n^2 \neq P$, $n^2 \gg P$:

$$T(P) = (4 * 3 + 1 + 1 + 1) * \frac{n^2}{P}$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

- c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?



- Parallele Zeit $T(P)$ für $n^2 \neq P$, $n^2 \gg P$:

$$T(P) = \frac{4 * 3 * n^2}{P} + \frac{n^2}{P} + \frac{n^2}{P} + \frac{n^2}{P} = \frac{15n^2}{P}$$

Aufgabe 2.2 – Parallelisierung

c) Welche Beschleunigung läßt sich erzielen, wenn die Zustände der Nachbarknoten immer aus entfernten Speichern abgerufen werden müssen?

- Sequentielle Zeit $T(1) = 7n^2$
- Parallele Zeit $T(P) = \frac{15n^2}{P}$
- Beschleunigung $S(P)$:

$$S(P) = \frac{T(1)}{T(P)} = \frac{7n^2}{\frac{15n^2}{P}} = \frac{7}{15}P$$

$$\text{für } P = 2: S(2) = \frac{7}{15} * 2 = \frac{14}{15} \approx 0,93$$

$$\text{für } P = 3: S(3) = \frac{7}{15} * 3 = \frac{21}{15} \approx 1,40$$

$$\text{für } P = 4: S(4) = \frac{7}{15} * 4 = \frac{28}{15} \approx 1,87$$

⇒ Die Beschleunigung skaliert mit $\frac{7}{15}$ der Prozessorenzahl (linear)

Aufgabe 1

- a) Die Ausführungszeit einer MPI-Anwendung auf einem Knoten betrage 5120 Sekunden. Von dem Programm kann $\frac{1}{255}$ -stel nicht parallel ausgeführt werden. Die Anwendung soll nun auf einem Cluster mit 256 Knoten ausgeführt werden.
- **Geben Sie eine allgemeine Formel an, mit deren Hilfe Sie die Ausführungszeit auf dem Cluster ausrechnen können, und erklären Sie die unterschiedlichen Teile der Formel.**
- ⇒ Amdahls Gesetz erklären, siehe Folie 16!

Aufgabe 1

- a) Die Ausführungszeit einer MPI-Anwendung auf einem Knoten betrage 5120 Sekunden. Von dem Programm kann $\frac{1}{255}$ -stel nicht parallel ausgeführt werden. Die Anwendung soll nun auf einem Cluster mit 256 Knoten ausgeführt werden.

- Berechnen Sie die Ausführungszeit auf dem Cluster mit 256 Knoten.

$$\begin{aligned} T(n) &= \frac{T(1)}{n} * (1 - a) + T(1) * a = T(1) * \left(\frac{1 - a}{n} + a \right) \\ &= T(1) * \frac{1 - a + na}{n} = T(1) * \frac{1 + (n - 1)a}{n} \\ &= 5120 * \frac{1 + (256 - 1) * \frac{1}{255}}{256} = 5120 * \frac{2}{256} = 40 \end{aligned}$$

Aufgabe 1

b) **Geben Sie eine Formel für die Abschätzung von Auslastung und Effizienz an.**

■ Abschätzung: $\frac{1}{n} \leq E(n) \leq U(n) \leq 1$

c) **Geben Sie die als „Partitionierung“ zusammengefassten Punkte im Parallelisierungsprozess an!**

■ Dekomposition, Zuweisung, Festlegung

d) **Wieso muß beim Parallelisierungsprozess die Granularität beachtet werden?**

■ Verwaltungsaufwand (Overhead) gering halten, vgl. Amdahls Gesetz

Aufgabe 1

b) **Geben Sie eine Formel für die Abschätzung von Auslastung und Effizienz an.**

■ Abschätzung: $\frac{1}{n} \leq E(n) \leq U(n) \leq 1$

c) **Geben Sie die als „Partitionierung“ zusammengefassten Punkte im Parallelisierungsprozess an!**

■ Dekomposition, Zuweisung, Festlegung

d) **Wieso muß beim Parallelisierungsprozess die Granularität beachtet werden?**

■ Verwaltungsaufwand (Overhead) gering halten, vgl. Amdahls Gesetz

Aufgabe 1

b) **Geben Sie eine Formel für die Abschätzung von Auslastung und Effizienz an.**

■ Abschätzung: $\frac{1}{n} \leq E(n) \leq U(n) \leq 1$

c) **Geben Sie die als „Partitionierung“ zusammengefassten Punkte im Parallelisierungsprozess an!**

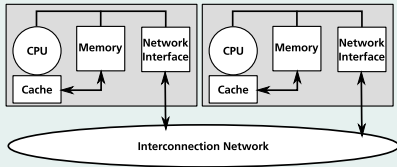
■ Dekomposition, Zuweisung, Festlegung

d) **Wieso muß beim Parallelisierungsprozess die Granularität beachtet werden?**

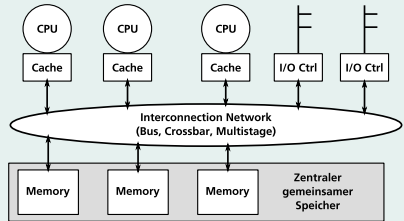
■ Verwaltungsaufwand (Overhead) gering halten, vgl. Amdahls Gesetz

Aufgabe 1

e) Ordnen Sie die folgenden Begriffe jeweils den beiden Grafiken auf den Lösungsblättern zu.



■ NORMA, MPI



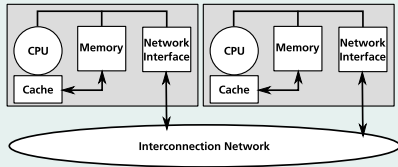
■ UMA, SMP, OpenMP

f) Welchem Ansatz nach Flynn entspricht MPI?

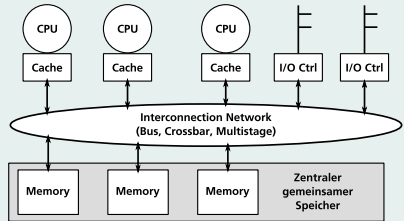
■ Single Programm Multiple Data (SPMD) Ansatz

Aufgabe 1

e) Ordnen Sie die folgenden Begriffe jeweils den beiden Grafiken auf den Lösungsblättern zu.



■ NORMA, MPI



■ UMA, SMP, OpenMP

f) Welchem Ansatz nach Flynn entspricht MPI?

■ Single Programm Multiple Data (SPMD) Ansatz

Aufgabe 1

- a) **Geben Sie die Formel von Amdahls Gesetz an und erklären Sie die Bedeutung der unterschiedlichen Teile der Formel.**

⇒ Amdahls Gesetz erklären, siehe Folie 16!

- b) **Geben Sie die Formeln für die Auslastung $U(n)$ und den Mehraufwand durch die Parallelisierung $R(n)$ an.**

$$U(n) = \frac{l(n)}{n} = R(n) * E(n) = \frac{P(n)}{n * T(n)}$$
$$R(n) = \frac{P(n)}{P(1)}$$

Aufgabe 1

- a) **Geben Sie die Formel von Amdahls Gesetz an und erklären Sie die Bedeutung der unterschiedlichen Teile der Formel.**

⇒ Amdahls Gesetz erklären, siehe Folie 16!

- b) **Geben Sie die Formeln für die Auslastung $U(n)$ und den Mehraufwand durch die Parallelisierung $R(n)$ an.**

$$U(n) = \frac{I(n)}{n} = R(n) * E(n) = \frac{P(n)}{n * T(n)}$$

$$R(n) = \frac{P(n)}{P(1)}$$

Aufgabe 1

- c) **Vervollständigen Sie den Satz auf dem Lösungsblatt zur algorithmenunabhängigen Definition der Beschleunigung.**
- **Die absolute Beschleunigung und absolute Effizienz erhält man, indem** der beste sequentielle Algorithmus mit dem besten parallelen Algorithmus verglichen wird.
- d) **Was ist das Problem der algorithmenabhängigen Definition?**
- Der Zusatzaufwand für die Parallelisierung durch Kommunikation und Synchronisation „verfälscht“ das Ergebnis bei der sequentiellen Ausführung.

Aufgabe 1

- c) **Vervollständigen Sie den Satz auf dem Lösungsblatt zur algorithmenunabhängigen Definition der Beschleunigung.**
- **Die absolute Beschleunigung und absolute Effizienz erhält man, indem** der beste sequentielle Algorithmus mit dem besten parallelen Algorithmus verglichen wird.
- d) **Was ist das Problem der algorithmenabhängigen Definition?**
- Der Zusatzaufwand für die Parallelisierung durch Kommunikation und Synchronisation „verfälscht“ das Ergebnis bei der sequentiellen Ausführung.

Aufgabe 2

- a) **Vervollständigen Sie die Grafik auf dem Lösungsblatt, indem Sie die beim Parallelisierungsprozess durchzuführenden Schritte in die jeweils vorgesehene Box eintragen.**

⇒ siehe Folie 54!

- b) Ein gegebenes paralleles Programm mit dazugehörigen Daten ist bisher auf einem Parallelrechner mit 128 Kernen ausgeführt worden. Nach dem Neukauf eines leistungsfähigeren Rechners mit 64000 Kernen zeigt die Ausführung nicht die gewünschte Beschleunigung.
Was ist für die Skalierbarkeit eines Parallelrechners besonders wichtig?

- Das Problem selbst muss skalieren (Problemgröße, Parallelisierbarkeit).

Aufgabe 2

- a) **Vervollständigen Sie die Grafik auf dem Lösungsblatt, indem Sie die beim Parallelisierungsprozess durchzuführenden Schritte in die jeweils vorgesehene Box eintragen.**

⇒ siehe Folie 54!

- b) Ein gegebenes paralleles Programm mit dazugehörigen Daten ist bisher auf einem Parallelrechner mit 128 Kernen ausgeführt worden. Nach dem Neukauf eines leistungsfähigeren Rechners mit 64000 Kernen zeigt die Ausführung nicht die gewünschte Beschleunigung.

Was ist für die Skalierbarkeit eines Parallelrechners besonders wichtig?

- Das Problem selbst muss skalieren (Problemgröße, Parallelisierbarkeit).

Aufgabe 2

- c) Tragen Sie die folgenden Begriffe an der richtigen Stelle in die Tabelle auf den Lösungsblättern ein.
- ⇒ siehe Folie 7!

Fragen?

Zentralübung Rechnerstrukturen im SS 2012

Parallelismus und Parallele Programmierung

Oliver Mattes, Wolfgang Karl

Lehrstuhl für Rechnerarchitektur und Parallelverarbeitung

21. Juni 2012

