

ПРОЕКТИРОВАНИЕ ПАРАЛЛЕЛЬНЫХ АЛГОРИТМОВ.

Лекция 3

МЕТОДОЛОГИЯ ПРОЕКТИРОВАНИЯ

- Разделение
- Установление связей
- Агрегирование
- Привязка к конкретной ЭВМ

1 РАЗБИЕНИЕ

- Исходная задача разбивается на маленькие задачи. При этом число процессоров в конкретном компьютере игнорируется, внимание фокусируется на распознавании возможностей параллельных вычислений

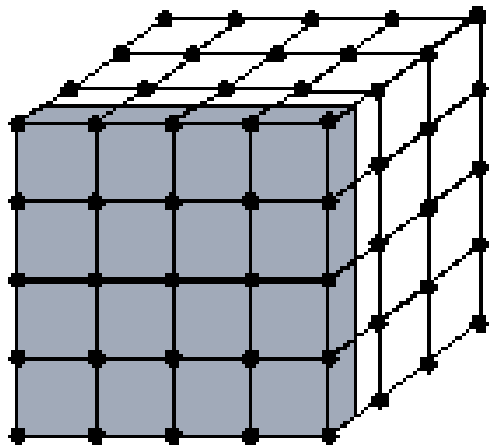
1.1 СПОСОБЫ РАЗБИЕНИЯ

- ◎ Разбиение по данным
- ◎ Функциональная декомпозиция

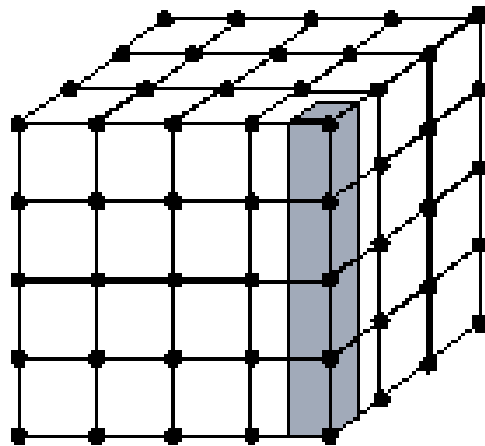
1.2 РАЗБИЕНИЕ ПО ДАННЫМ

- ⦿ разбивают данные, сопоставленные с проблемой, на части приблизительно одинакового размера
- ⦿ разделяют вычисления, которые должны быть выполнены на этих данных

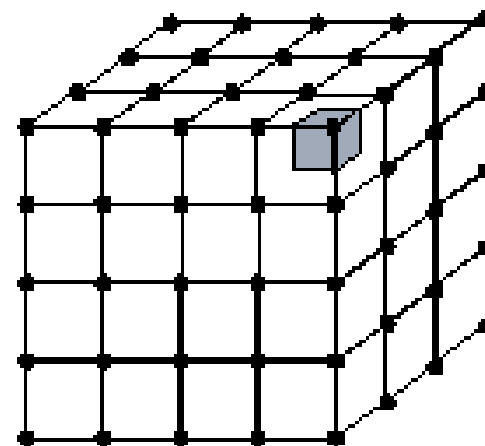
1.2 РАЗБИЕНИЕ ПО ДАННЫМ



1-D



2-D



3-D

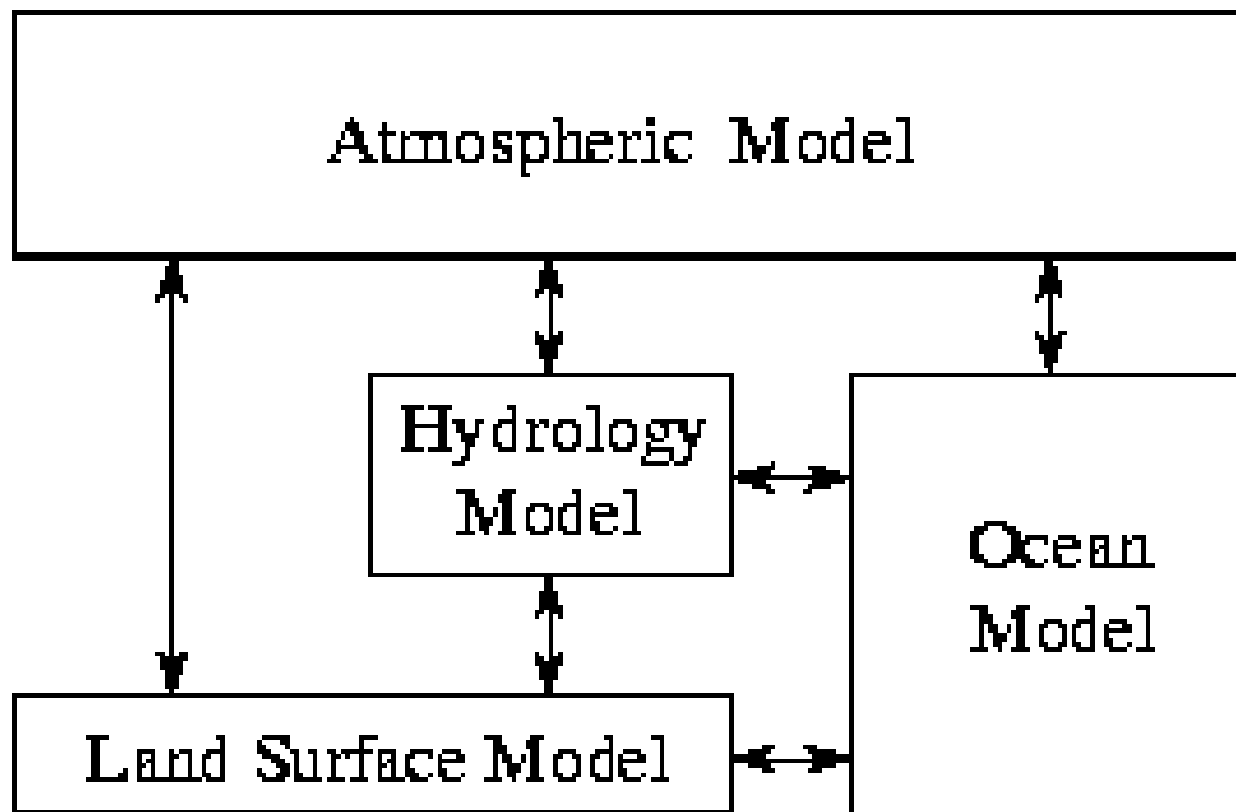
1.2 РАЗБИЕНИЕ ПО ДАННЫМ

является основой
для большинства
параллельных алгоритмов

1.3 ФУНКЦИОНАЛЬНАЯ ДЕКОМПОЗИЦИЯ

- фокус направлен на вычисления которые должны быть выполнены, а не данные, которыми манипулируют
- аналог конвейрного параллелизма

1.3 ФУНКЦИОНАЛЬНАЯ ДЕКОМПОЗИЦИЯ



1.3 ФУНКЦИОНАЛЬНАЯ ДЕКОМПОЗИЦИЯ

- ⦿ В основном используется в комбинации с разбиением по данным

2 ПРОЕКТИРОВАНИЕ СВЯЗЕЙ

Связь между двумя задачами можно рассматривать как канал, в который одна задача посылает сообщение и из которого другая задача принимает сообщение

2 КЛАССИФИКАЦИЯ СВЯЗЕЙ

- Локальные / глобальные
- Структурированные / неструктурированные
- Статические / динамические
- Синхронные / асинхронные

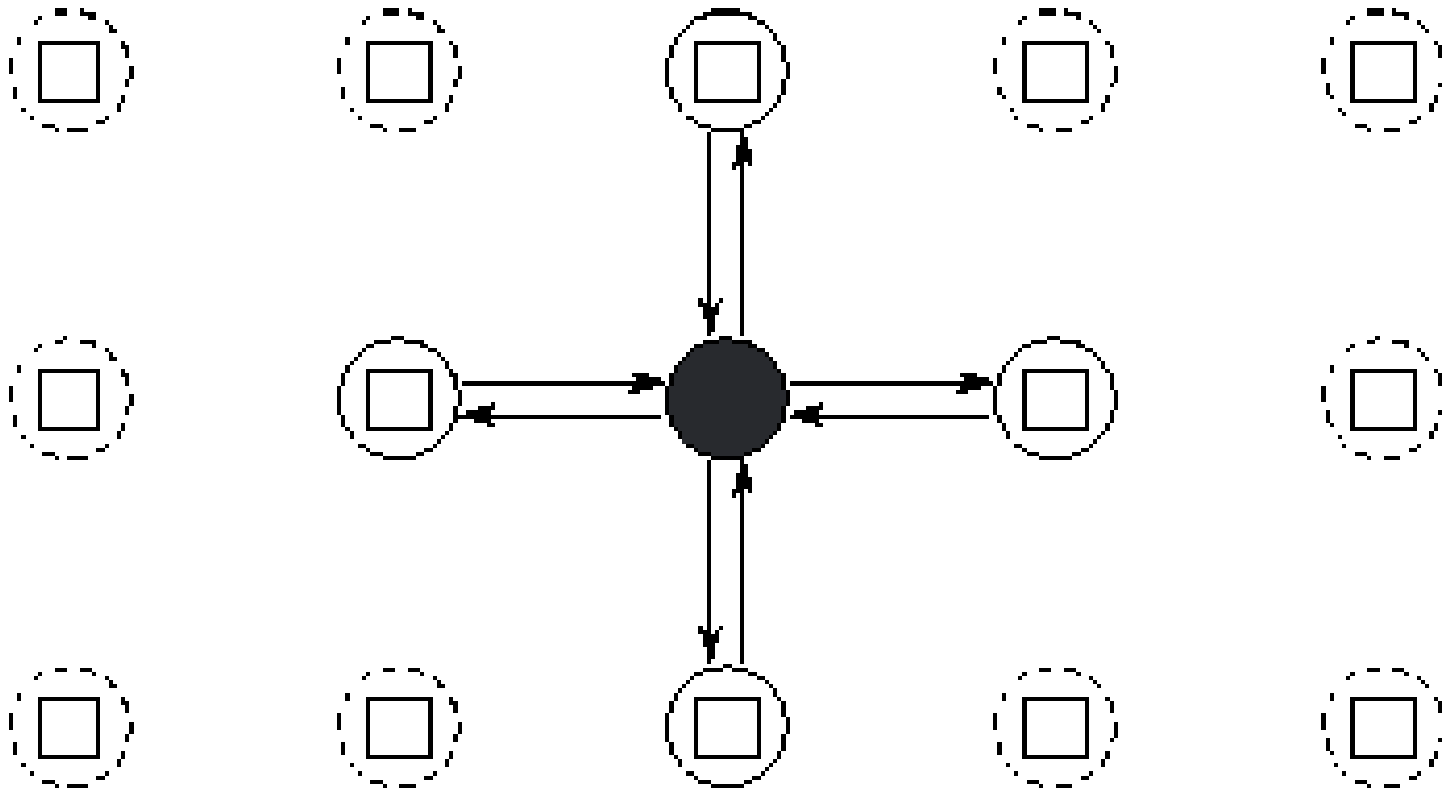
2.2 ЛОКАЛЬНЫЕ СВЯЗИ

Метод Якоби - конечные разности

$$X_{i,j}^{(t+1)} = \frac{4X_{i,j}^{(t)} + X_{i-1,j}^{(t)} + X_{i+1,j}^{(t)} + X_{i,j-1}^{(t)} + X_{i,j+1}^{(t)}}{8}$$

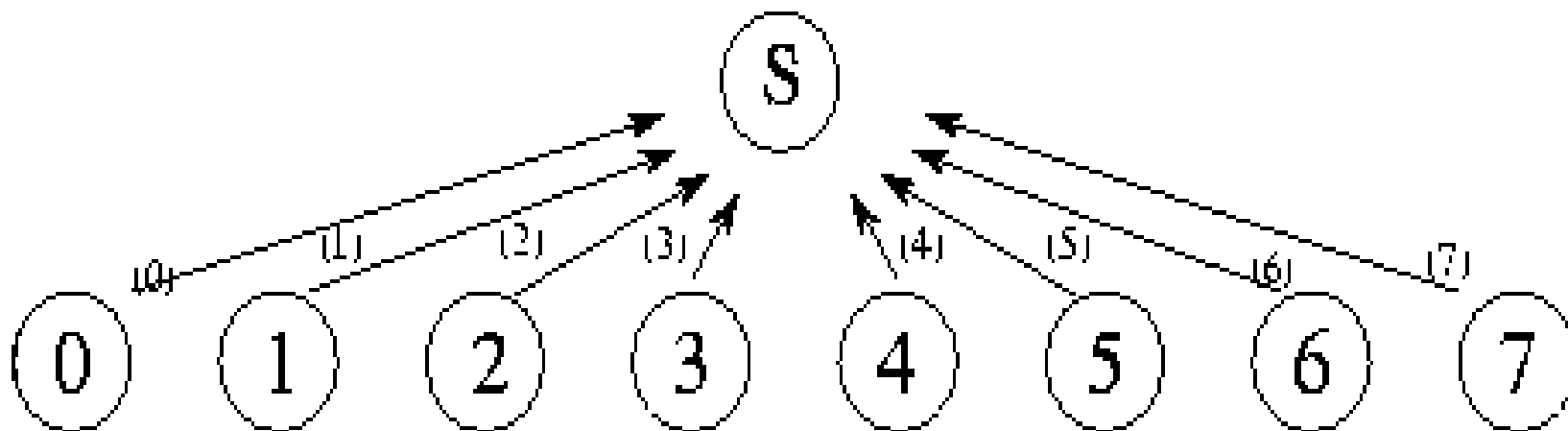
- пятиточечный шаблон
- 2-мерная сетка

2.2 ЛОКАЛЬНЫЕ СВЯЗИ



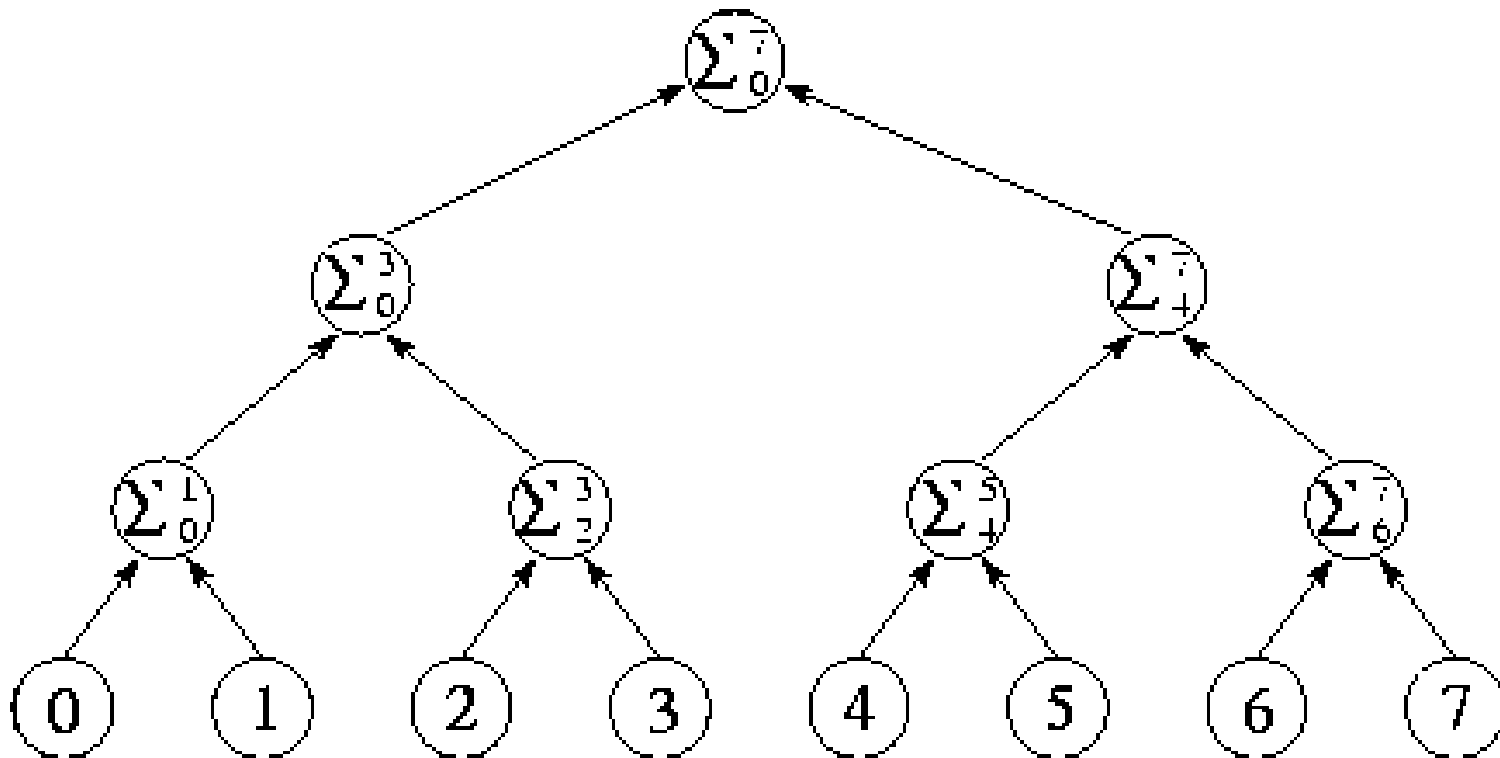
2.3 ГЛОБАЛЬНЫЕ СВЯЗИ

- Сумма N чисел



2.4 СВЕДЕНИЕ ГЛОБАЛЬНЫХ СВЯЗЕЙ К ЛОКАЛЬНЫМ

- стратегия «разделяй и властвуй»



3 + 2 = АБСТРАКТНЫЙ
АЛГОРИТМ

3 АГРЕГИРОВАНИЕ

- Оценка затрат на выполнение спроектированного алгоритма
- Группировка задач

3 АГРЕГИРОВАНИЕ

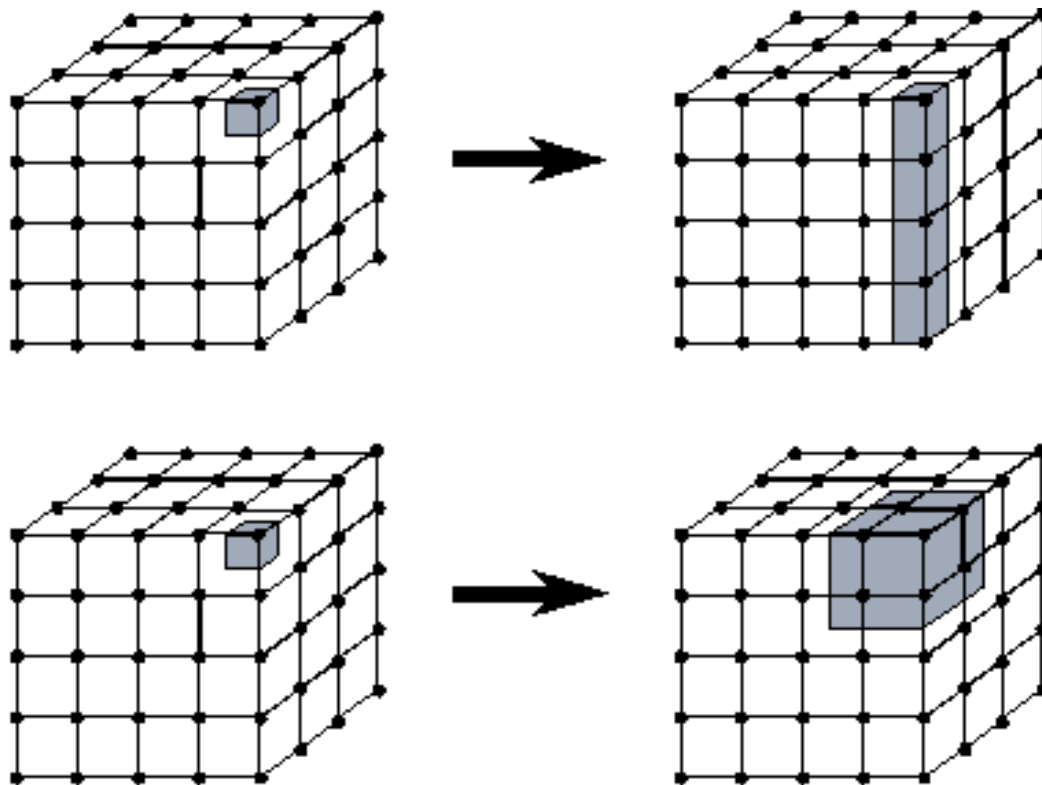
Цель:

⦿ увеличение вычислительной сложности подзадач

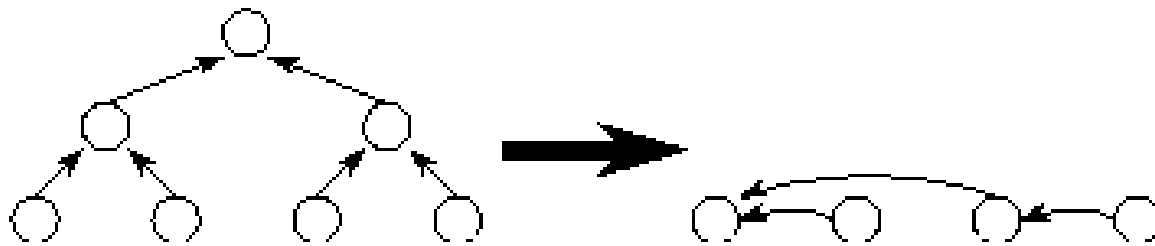
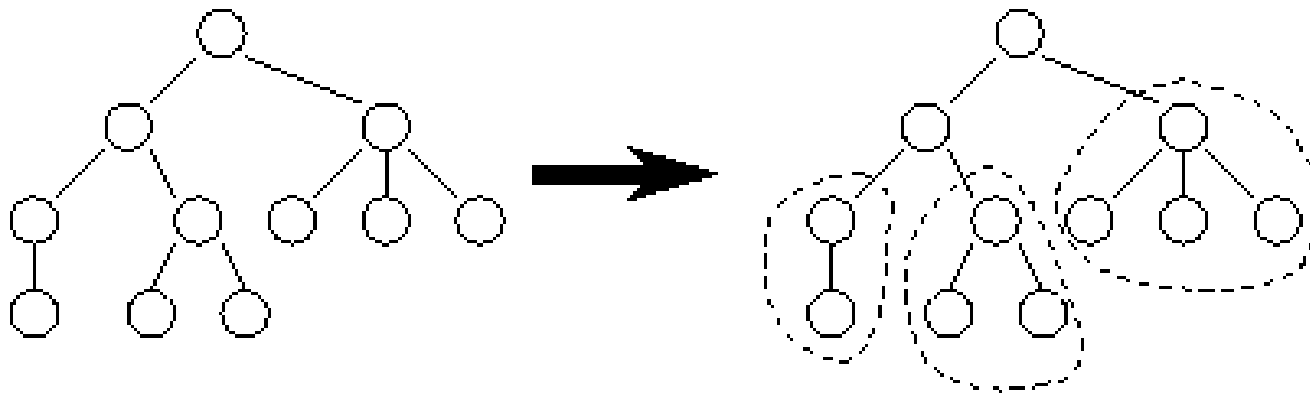
+

⦿ уменьшение затрат на коммуникации

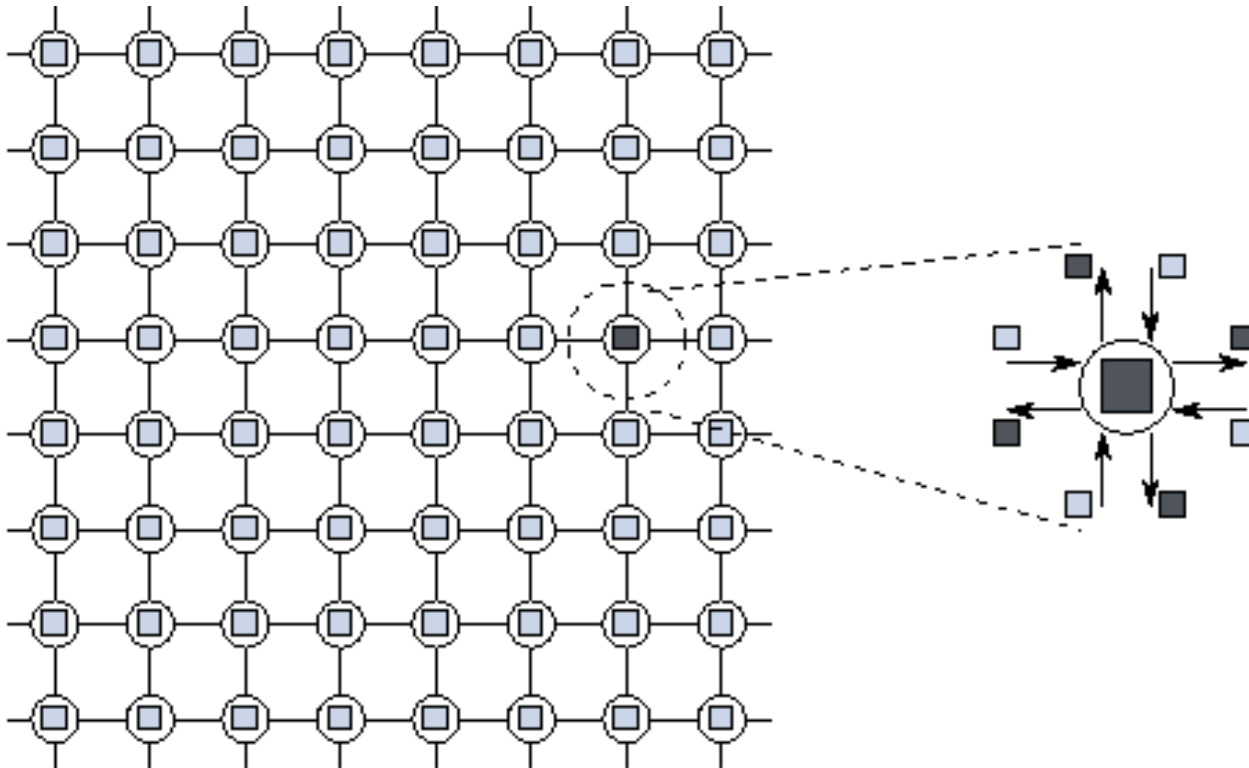
3 АГРЕГИРОВАНИЕ



3 АГРЕГИРОВАНИЕ

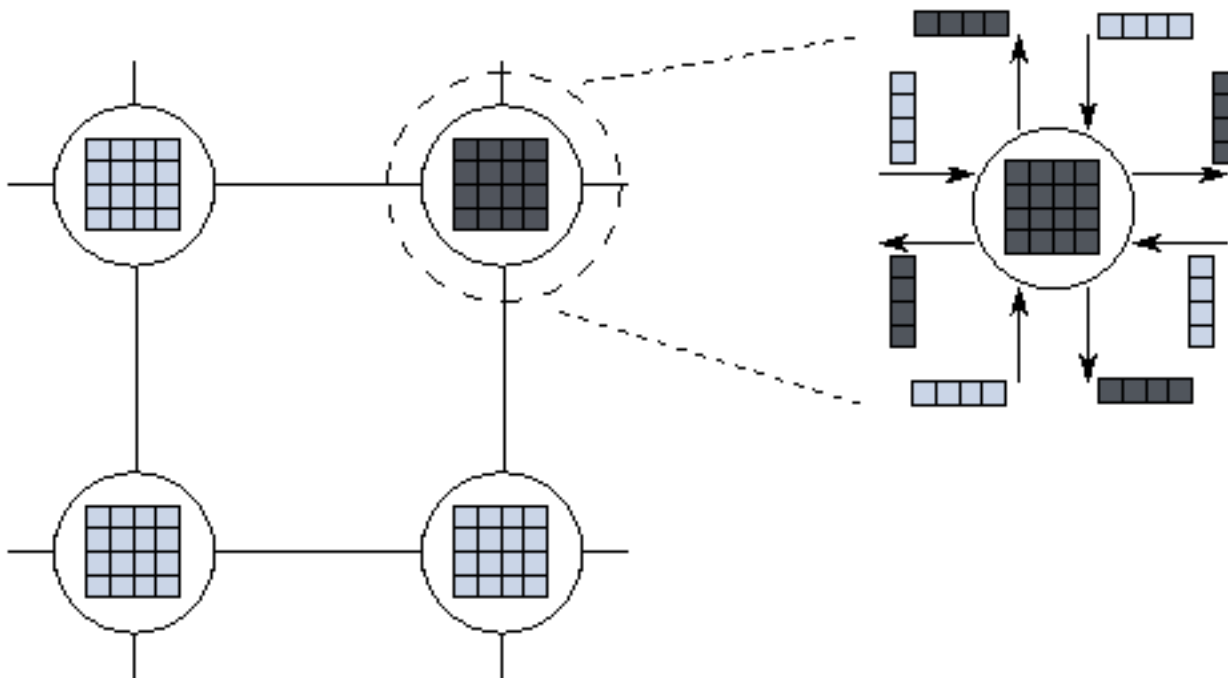


3 АГРЕГИРОВАНИЕ



64 задачи, 256 связей

3 АГРЕГИРОВАНИЕ



4 задачи, 16 связей

4 ПРИВЯЗКА

назначение задач на процессоры
вычислительной системы

4 СПОСОБЫ НАЗНАЧЕНИЯ

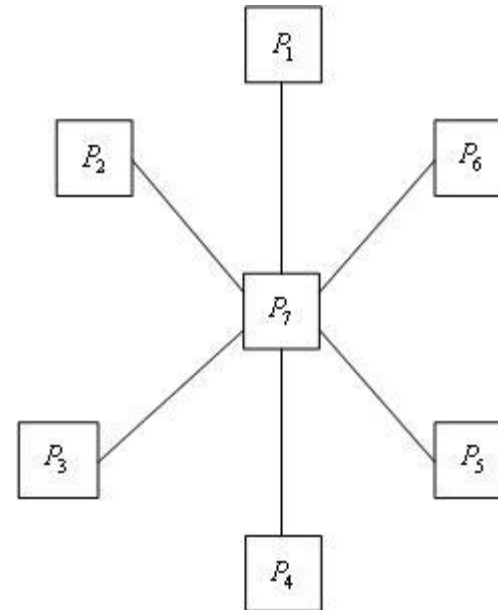
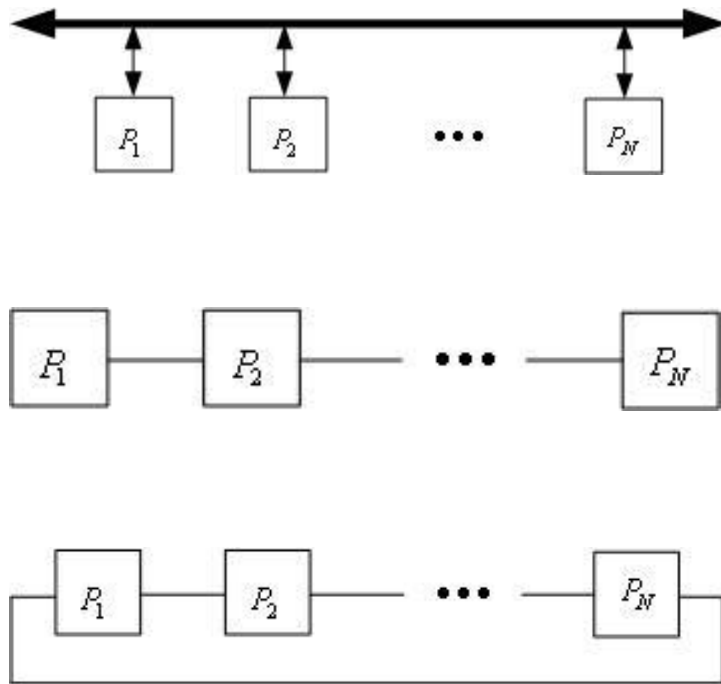
- ⦿ индивидуальное => вручную, без масштабирования привязки
- ⦿ программно, в соответствии с некоторым алгоритмом

4.2 АЛГОРИТМ ПРИВЯЗКИ

- определяет отображение структуры множества задач на топологию вычислительной системы

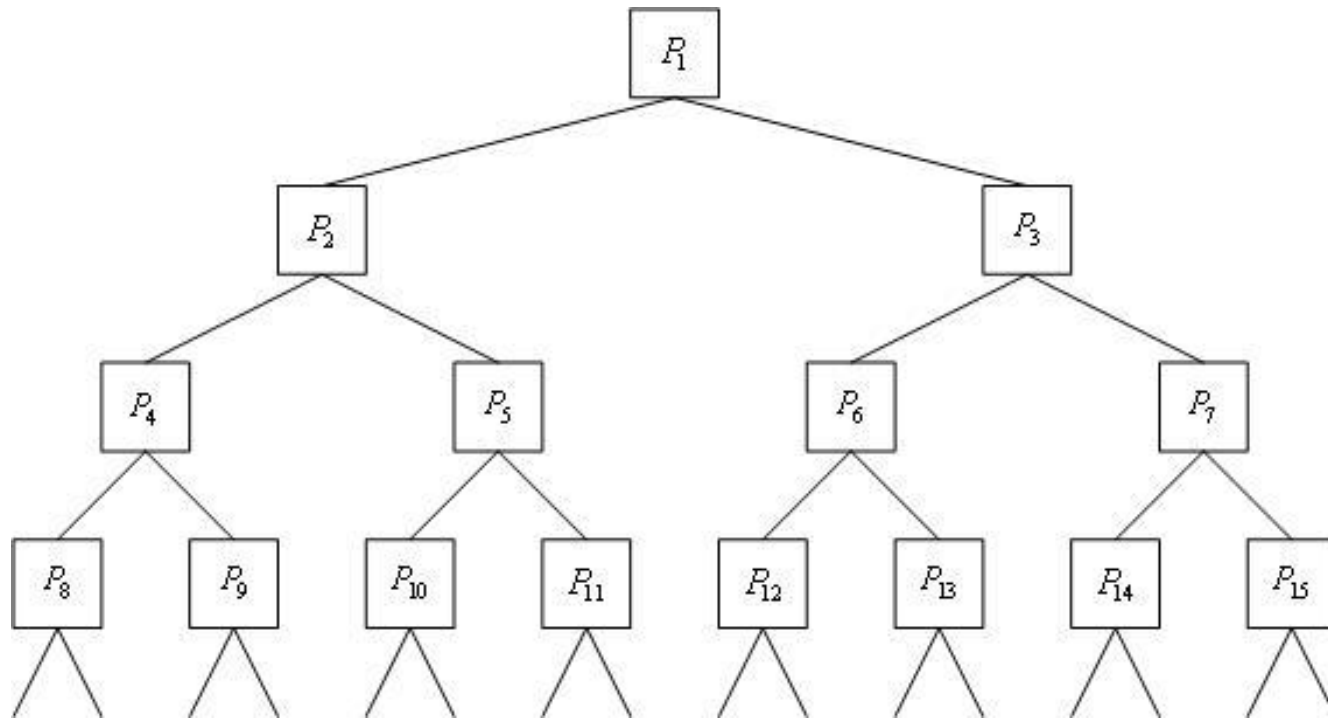
4.2 ТОПОЛОГИИ МНОГОПРОЦЕССОРНЫХ ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫХ СИСТЕМ

регулярные сети с фиксированной топологией



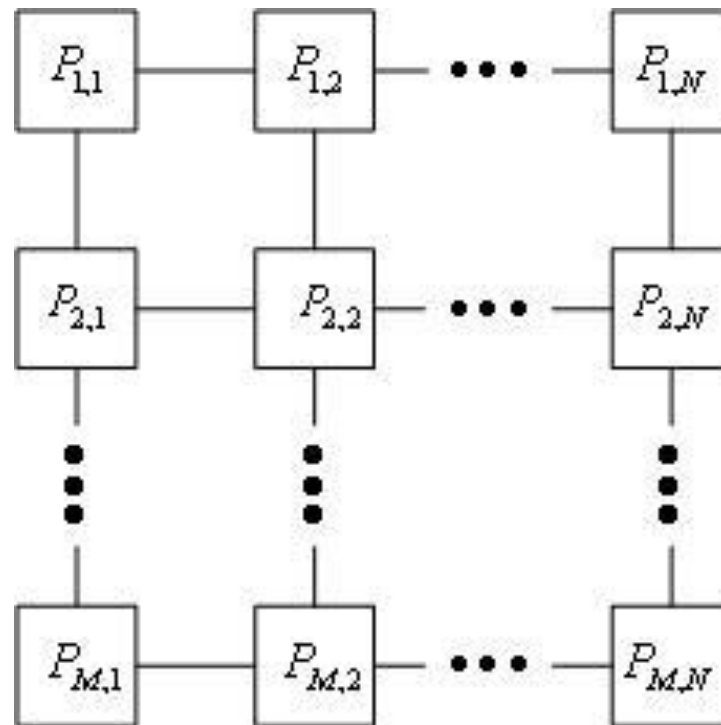
слабосвязанные топологии

4.2 ТОПОЛОГИИ МНОГОПРОЦЕССОРНЫХ ВС



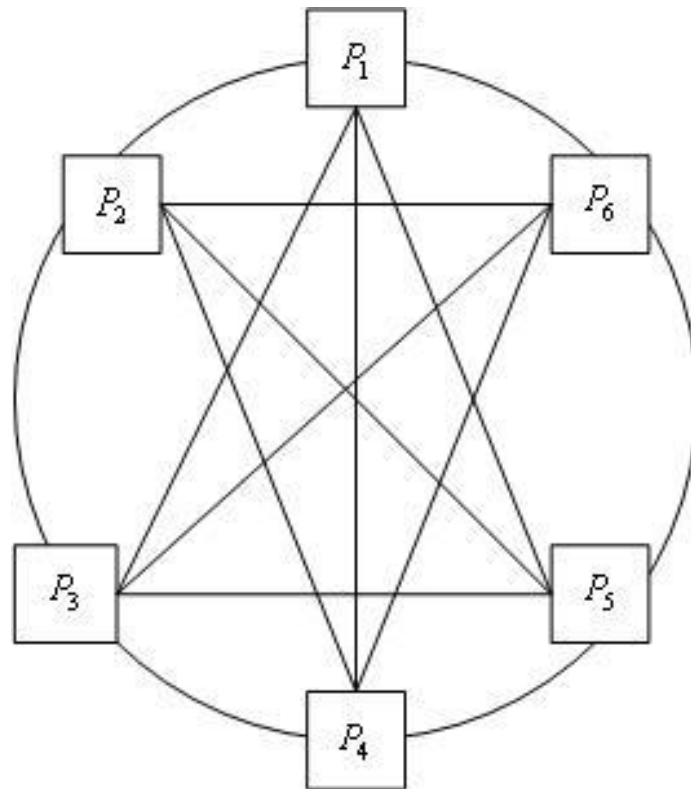
Бинарное дерево, $d \approx \log N$

4.2 ТОПОЛОГИИ МНОГОПРОЦЕССОРНЫХ ВС



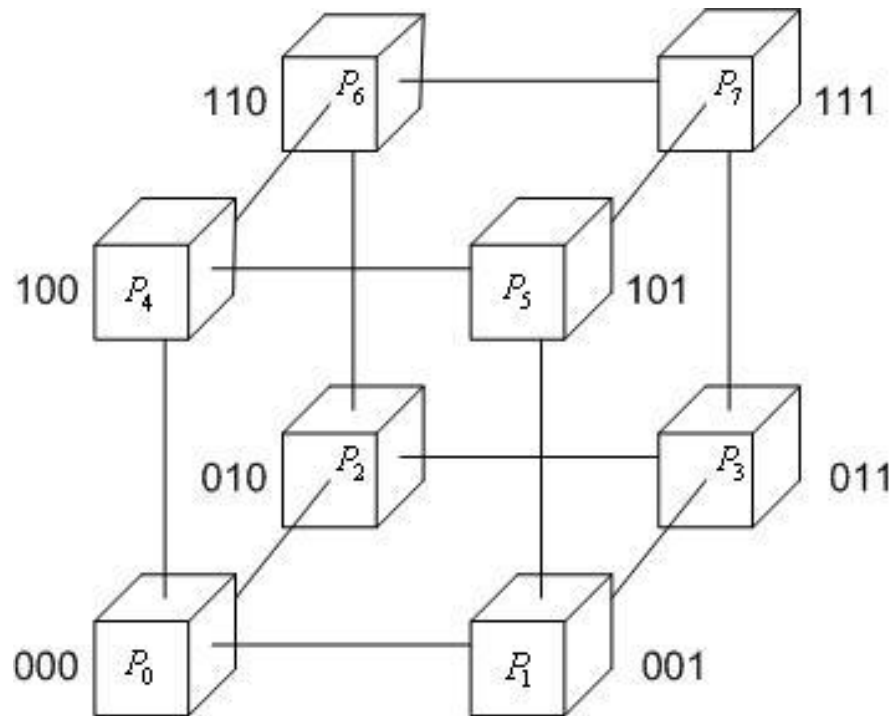
Двумерная решетка, $d = 2(\sqrt{MN} - 1)$

4.2 ТОПОЛОГИИ МНОГОПРОЦЕССОРНЫХ ВС



Клика, $d = 1$

4.2 ТОПОЛОГИИ МНОГОПРОЦЕССОРНЫХ ВС



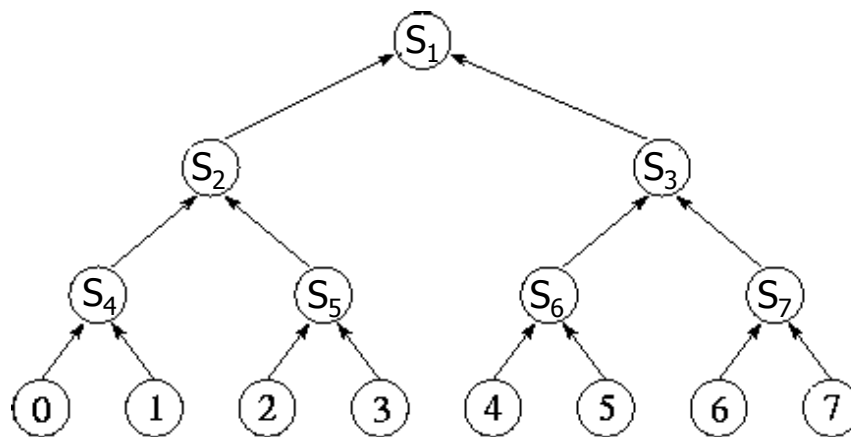
Трехмерный гиперкуб, $d = \sqrt[3]{N}$

4.3 ПРИНЦИПЫ НАЗНАЧЕНИЯ

- ⦿ максимизировать использование процессоров
- ⦿ минимизировать затраты на обмены

4.4 ПРИМЕРЫ НАЗНАЧЕНИЯ

Задача:



Архитектура:



4.4 ПРИМЕРЫ НАЗНАЧЕНИЯ

- ⊙ $S_i \rightarrow P_i$
- ⊙ $S_1 \rightarrow P_{n/2}$, $S_2 \rightarrow P_{n/2-1}$, $S_3 \rightarrow P_{n/2+1}$, ...

5 ПРИМЕР ПРОЕКТИРОВАНИЯ

⊙ A -матрица , x , b - векторы

⊙ вычисление произведения $b = Ax =$

$$\begin{pmatrix} a_1, x \\ a_2, x \\ \dots \\ a_m, x \end{pmatrix}$$

где a_i - i -я строка матрицы ,
 (a_i, x) - скалярное произведение i -й строки
матрицы на вектор

5 ПРИМЕР ПРОЕКТИРОВАНИЯ

- Разбиение: t задач $S_i = (a_i, x)$
- Установление связей: глобальная рассылка (по 1 строке и вектор - всем) и сбор результатов
- Агрегирование: k задач, $S_j = \begin{pmatrix} a_{j_1}, x \\ \dots \\ a_{j_s}, x \end{pmatrix}$
- Привязка : $S_i \rightarrow P_i$

5 ПРИМЕР ПРОЕКТИРОВАНИЯ

