



DECSAI

Departamento de Ciencias de la Computación e I.A.

Universidad de Granada



Eficiencia de algoritmos paralelos

Análisis y Diseño de Algoritmos

Eficiencia de algoritmos paralelos

- Algoritmos paralelos
 - Modelo de programación: Grafos de tareas
 - Modelos computacionales, p.ej. PRAM
- Rendimiento de los algoritmos paralelos
 - Métricas de rendimiento
 - Ley de Amdahl
 - Ley de Gustafson
 - Isoeficiencia

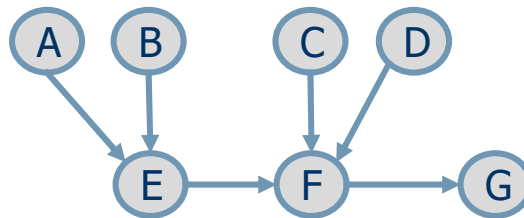




Modelo de programación: Grafos de tareas

Ejecución de múltiples fragmentos:

- Estado compartido.
- Fragmentos con estado privado.
- Usualmente asíncronos
(la sincronía puede simplificar algunas cosas, p.ej. CUDA).



Modelo de programación: Descomposición del problema

- Paralelismo de datos [data parallelism],
i.e. calcular $f(x)$ para muchos x en paralelo.
- Paralelismo de tareas [task parallelism],
i.e. calcular muchas funciones f_i en paralelo.
- Pipeline

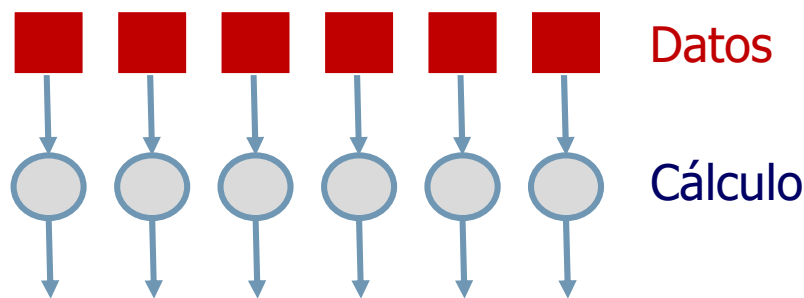


Algoritmos paralelos



Modelo de programación: Descomposición del problema

- Paralelismo de datos [data parallelism],
i.e. calcular $f(x)$ para muchos x en paralelo.

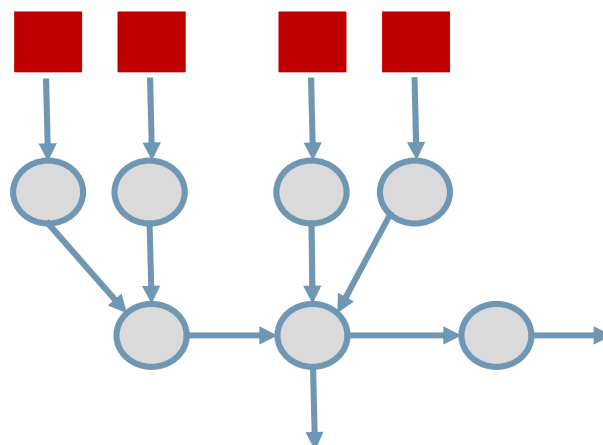


Algoritmos paralelos



Modelo de programación: Descomposición del problema

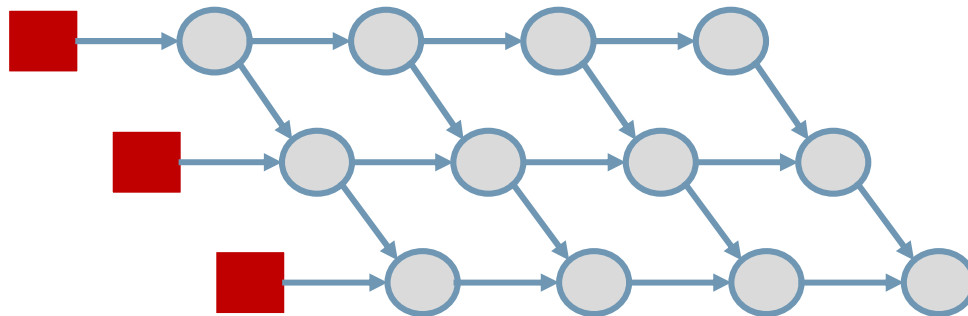
- Paralelismo de tareas [task parallelism],
i.e. calcular muchas funciones f_i en paralelo.





Modelo de programación: Descomposición del problema

- Pipeline



Modelos computacionales

- Simplifican el análisis de los algoritmos paralelos.
- Abstraen muchos detalles (necesarios para su implementación).
- Permiten evaluar el rendimiento de los algoritmos paralelos (antes de implementarlos).





Modelos computacionales

TIPOS

- Memoria compartida/distribuida
- Comunicación síncrona/asíncrona

EJEMPLOS

- Actores
- CSP [Communicating Sequential Processes]
- PRAM [Parallel Random Access Machine]
- BSP [Bulk Synchronous Parallel]



Modelos computacionales: Actores

Hewitt, Bishop & Steiger: "A Universal Modular Actor Formalism for Artificial Intelligence," IJCAI 1973

- Actor = Agente autónomo
- Sin estado compartido:
interacción por medio de mensajes (asíncronos).
- Cada actor procesa los mensajes que recibe: actualiza su estado local (cálculo local), envía mensajes y puede crear otros actores.

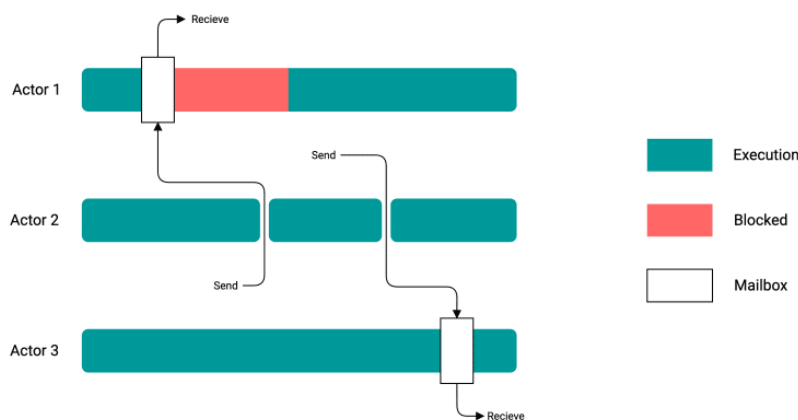




Modelos computacionales: Actores

Hewitt, Bishop & Steiger: "A Universal Modular Actor Formalism for Artificial Intelligence," IJCAI 1973

- Comunicación asíncrona, p.ej. Erlang & Scala.



Modelos computacionales: CSP

Hoare: "Communicating sequential processes," CACM 21 (8), 1978

- Procesos anónimos (se utilizan canales para el paso de mensajes).
- Comunicación síncrona (los mensajes en CSP, se reciben en el orden en el que se enviaron).

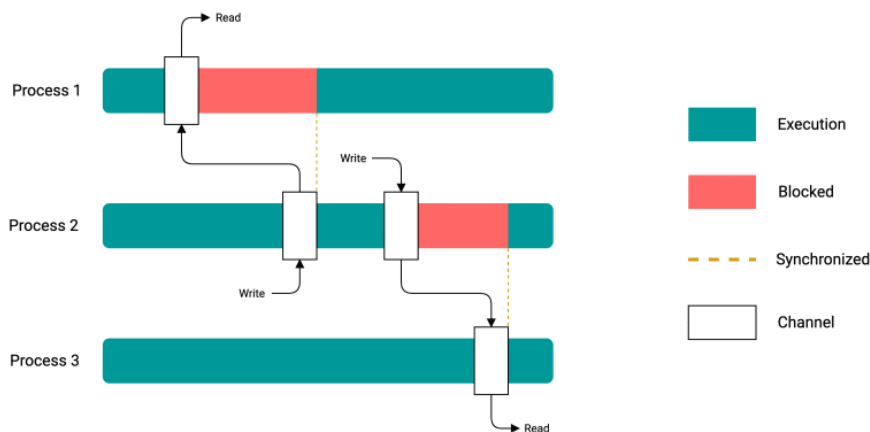




Modelos computacionales: CSP

C.A.R. Hoare: "Communicating sequential processes,"
Communications of the ACM 21(8), 1978

- Comunicación síncrona, p.ej. Go.



Modelos computacionales: PRAM

Parallel Random-Access Machine

- Modelo teórico para el análisis de algoritmos paralelos.
- Memoria compartida.
- Múltiples procesadores con memoria local (ID).
- Un procesador puede acceder a la memoria compartida en tiempo constante (ignora la complejidad de la comunicación entre procesos).





Modelos computacionales: PRAM

El acceso a la misma posición en la memoria compartida puede ocasionar conflictos, que se pueden resolver con diferentes estrategias:

- **EREW** [Exclusive Read Exclusive Write],
i.e. sólo un procesador lee o escribe de la memoria.
- **CREW** [Concurrent Read Exclusive Write],
i.e. se puede leer en paralelo, pero no escribir.
- **CRCW** [Concurrent Read Concurrent Write],
i.e. sin restricciones.
- **ERCW** [Exclusive Read Concurrent Write],
no suele usarse



Modelos computacionales: PRAM

CW [Concurrent Write]

- Prioridad
(el procesador con mayor prioridad, menor ID, gana).
- Arbitrario/aleatorio
(se elige un valor aleatoriamente)
- Común
(sólo tiene éxito si todos escriben el mismo valor).

EREW \leq CREW \leq común \leq aleatorio \leq prioridad





Modelos computacionales: BSP

Leslie G. Valiant: "A bridging model for parallel computation", Communications of the ACM, 33(8), 1990

- BSP [Bulk Synchronous Parallel] es similar al modelo PRAM, pero sin ignorar el coste asociado a la comunicación y a la sincronización entre procesos.

p.ej. MapReduce, Hadoop, Spark...



Modelos computacionales: BSP

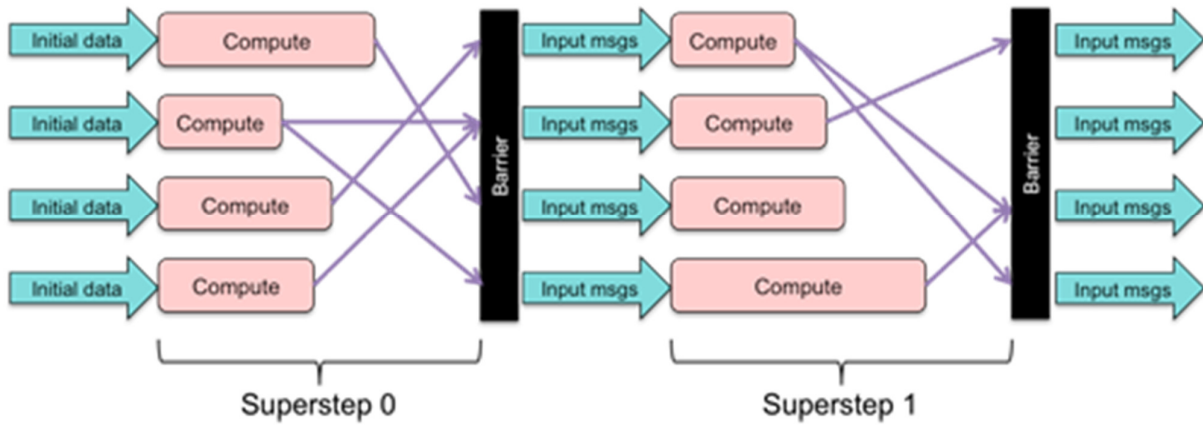
Los algoritmos BSP proceden en pasos de 3 etapas:

1. Cálculo concurrente
(cada procesador realiza cálculos locales),
2. Comunicación (intercambio de datos) y
3. Sincronización (cuando un proceso alcanza la barrera tiene que esperar hasta que lleguen los demás).

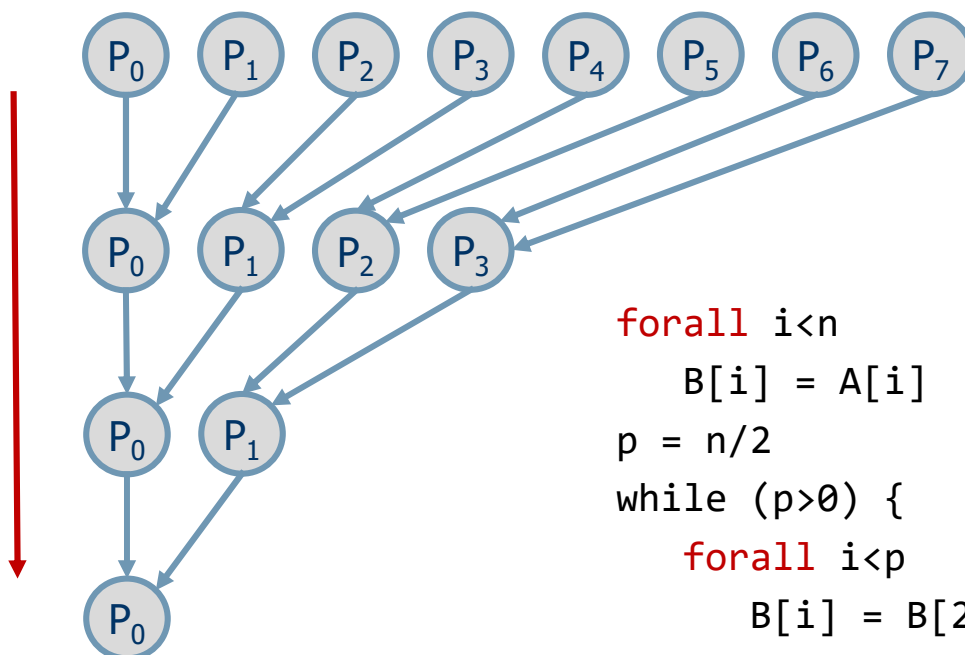




Modelos computacionales: BSP



Ejemplo: Suma en paralelo



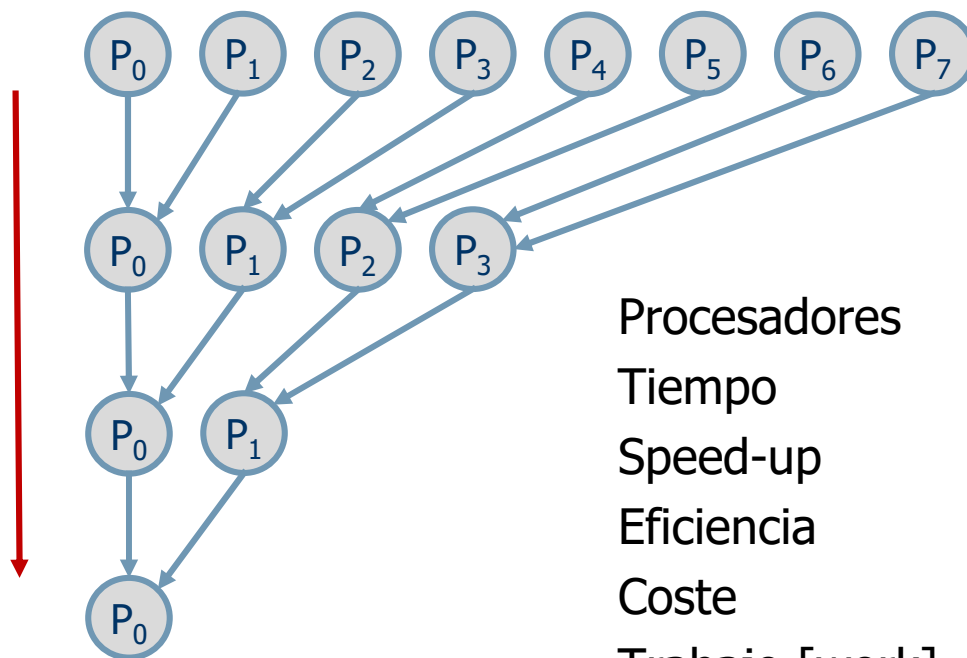
```

forall i < n
    B[i] = A[i]
p = n/2
while (p > 0) {
    forall i < p
        B[i] = B[2i] + B[2i+1]
    p = p/2;
}
    
```





Ejemplo: Suma en paralelo



Procesadores	n
Tiempo	$O(\log n)$
Speed-up	$n / \log n$
Eficiencia	$1 / \log n$
Coste	$n \log n$
Trabajo [work]	n



Métricas de rendimiento



Evaluación del rendimiento de un algoritmo paralelo:

- **Tiempo de ejecución:** $t(n)$
- **Trabajo realizado:** $W(n)$
- **Speed-up / escalabilidad:** $S(n)$
(absoluta, con respecto al mejor algoritmo secuencial, o relativa, con respecto a la implementación secuencial del mismo algoritmo en un procesador).
- **Coste:** $C(n) = \text{procesadores} * t(n)$



Métricas de rendimiento



- Un algoritmo paralelo es óptimo con respecto al trabajo realizado si $W(n)$ es del mismo orden de eficiencia que su algoritmo secuencial (la paralelización no implica trabajo "adicional").
- Teorema de Brent: $\mathbf{t(n,p) \in O(W(n)/p + t(n))}$
Tiempo necesario para ejecutar un algoritmo paralelo en p procesadores.
- $W(n)$ coincide con $C(n)$ si $p \in O(W(n)/t(n))$
 $C(n) = p * t(n,p) \in O(W(n) + p*t(n))$



Métricas de rendimiento



t_p Tiempo de ejecución usando p procesadores

Speed-up

$$S_p = t_1 / t_p$$

Eficiencia

$$E_p = S_p / p$$

Coste

$$C_p = p * t_p$$



Ley de Amdahl



Los algoritmos paralelos escalan hasta cierto número de procesadores p .

f Fracción del problema que es secuencial

Mejor tiempo paralelo

$$t_{par} = t_{seq} \left(f + \frac{1-f}{p} \right)$$

Speedup

$$S_p = \frac{t_1}{t_p} = \frac{1}{f + \frac{1-f}{p}}$$



Ley de Amdahl



Con p procesadores:

$$S_p = \frac{t_1}{t_p} = \frac{1}{f + \frac{1-f}{p}}$$

Cota superior, con $p \rightarrow \infty$:

$$S_\infty = \frac{1}{f}$$

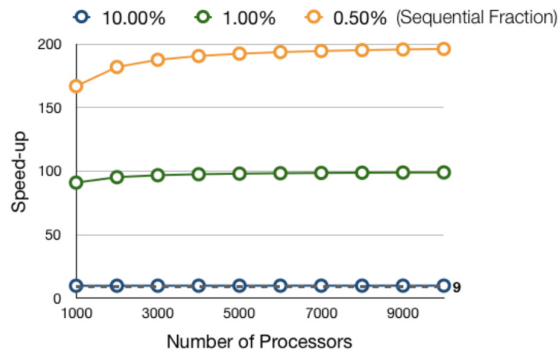
f	S_∞
20%	5
10%	10
5%	20
2%	50
1%	100



Ley de Amdahl



Las ganancias proporcionadas por el algoritmo paralelo se saturan y la eficiencia disminuye...



... pero el límite suele depender de n ,
el tamaño del problema :-)



Ley de Gustafson



Conforme el número de procesadores p aumenta,
también lo hacen las oportunidades de paralelización.

$$t(n, p) = t_{seq} + t_{par}$$

$$t_{seq} = f * t(n, p)$$

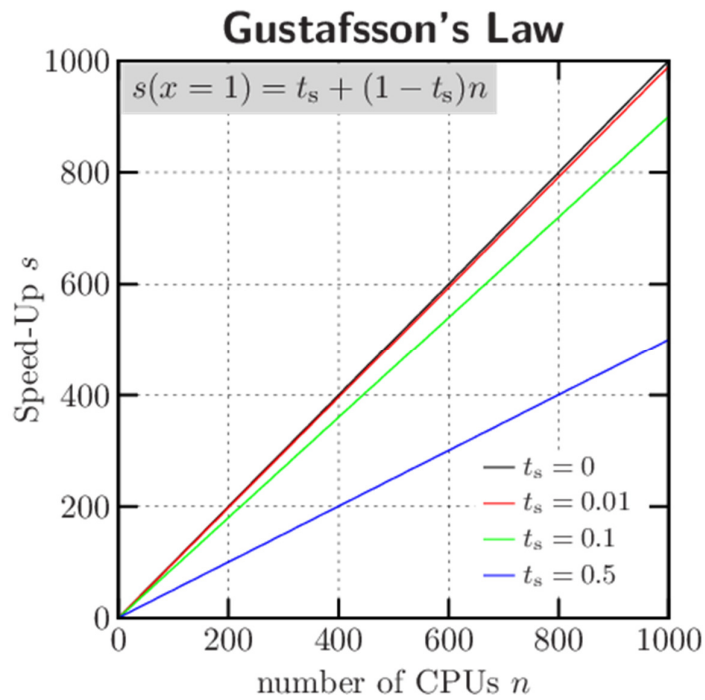
$$t_{par} = (1 - f) * t(n, p)$$

$$t(n, 1) = f * t(n, p) + p * (1 - f) * t(n, p)$$

$$S_p = \frac{t(n, 1)}{t(n, p)} = f + p * (1 - f)$$



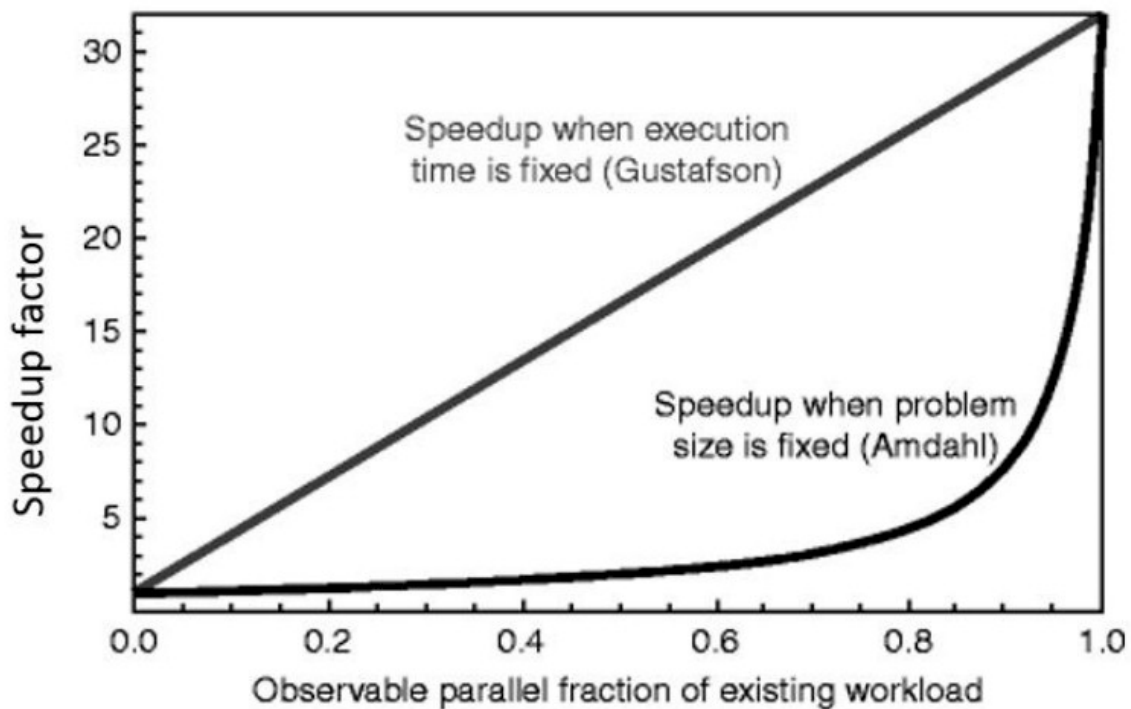
Ley de Gustafson



Speedup



Ley de Amdahl vs. Ley de Gustafson



Isoeficiencia



Métrica de escalabilidad:

Tasa al que el tamaño del problema debe crecer para mantener una eficiencia constante.

- Si n no debe crecer con p , el algoritmo es fuertemente escalable.
- Cuanto menor sea la tasa de crecimiento de n , más escalable es el algoritmo.



Isoeficiencia



Eficiencia

$$E(n, p) = \frac{S(n, p)}{p} = \frac{1}{p} \frac{t(n, 1)}{t(n, p)} = \frac{t(n, 1)}{p t(n, p)}$$

Isoeficiencia

$$I(p) = n(p) \quad \text{tal que} \quad E(n, p) = k \in \Theta(1)$$

“Overhead” debido a la paralelización:

$$o(p) = p * t(n, p) - t(n, 1)$$
$$I(p) \in \Omega(o(p))$$





EJEMPLO

$$t(n, p) \in \Theta\left(\frac{n}{p} + \log p\right)$$

$$\begin{aligned}t(n, 1) &\in \Theta(n) \\ p t(n, p) &\in \Theta(n + p \log p)\end{aligned}$$

$$E(n, p) = \frac{t(n, 1)}{p t(n, p)} \in \Theta\left(\frac{n}{n + p \log p}\right) = \Theta(1)$$

$$I(p) = \Omega(p \log p)$$

