

Dr. Stephanie Friedhoff, Dr. Martin Lanser

# Einführung in HPC

## Sommersemester 2016

### Übung 5

**Hinweis:** Schreiben Sie bitte jede Aufgabe auf ein neues Blatt und auf **jedes Blatt Ihren Namen**. Auf die erste Seite Ihrer Übung schreiben Sie bitte zusätzlich zu Ihrem Namen Ihre Matrikelnummer.

#### Aufgabe 1 (4 Punkte).

Betrachten Sie das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$ , wobei  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  eine Block-Tridiagonal-Matrix der Form

$$A = \begin{pmatrix} D_1^{(0)} & E_1^{(0)} & & & \\ C_2^{(0)} & D_2^{(0)} & E_2^{(0)} & & 0 \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ 0 & & C_{p-1}^{(0)} & D_{p-1}^{(0)} & E_{p-1}^{(0)} \\ & & & C_p^{(0)} & D_p^{(0)} \end{pmatrix}$$

mit  $C_i^{(0)}, D_i^{(0)}, E_i^{(0)} \in \mathbb{R}^{q \times q}$  für alle  $i = 1, \dots, p$  und  $n = p \cdot q$ ,  $p, q \in \mathbb{N}$  sei. Ferner sei die rechte Seite  $b \in \mathbb{R}^n$  ebenfalls in  $p$  Blöcke  $B_i^{(0)}$ ,  $i = 1, \dots, p$  der Länge  $q$  zerlegt.

Zeigen Sie, dass Gleichung (3.7) des Abschnitts 3.2.2 der Vorlesung für die Blöcke in dem Verfahren des rekursiven Verdoppeln nach Hockney und Golub gilt, d. h. zeigen Sie folgende Gleichung:

$$\begin{cases} C_i^{(k)} = 0 & \text{falls } i \notin \{1 + 2^k, \dots, p\} \\ D_i^{(k)} = I & \text{falls } i \notin \{1, \dots, p\} \\ E_i^{(k)} = 0 & \text{falls } i \notin \{1, \dots, p - 2^k\} \\ B_i^{(k)} = 0 & \text{falls } i \notin \{1, \dots, p\}. \end{cases}$$

#### Aufgabe 2 (6 Punkte).

Es sei  $n = p \cdot q$ ,  $p, q \in \mathbb{N}$  und  $L \in \mathbb{R}^{n \times n}$  sei eine Block-Bidiagonal-Matrix der Form

$$L = \begin{pmatrix} D_1^{(0)} & & & & 0 \\ C_2^{(0)} & D_2^{(0)} & & & \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ 0 & & C_p^{(0)} & D_p^{(0)} & \end{pmatrix}$$

mit  $C_i^{(0)}, D_i^{(0)} \in \mathbb{R}^{q \times q}$  für alle  $i = 1, \dots, p$  und  $C_1^{(0)} := 0$ . Ferner seien  $X, B \in \mathbb{R}^n$  ebenfalls in Blöcke  $X_i, B_i^{(0)} \in \mathbb{R}^n, i = 1, \dots, p$  zerlegt.

Entwerfen Sie einen parallelen Algorithmus basierend auf der Idee des rekursiven Verdoppelns nach Hockney und Golub zur Lösung des Gleichungssystems  $LX = B$ , wobei die  $X_i$ 's direkt berechnet werden sollen sobald alle dazu benötigten Informationen verfügbar sind. Wie viele der  $X_i$  werden nach  $k$  Schritten ( $k = 0, 1, \dots$ ) berechnet? **Hinweis:** Sofern die Datenabhängigkeiten in Ihrem Algorithmus den Datenabhängigkeiten in Algorithmus 3.10 der Vorlesung entsprechen, müssen Sie die Kommunikationsoperationen in Ihrem Algorithmus nicht explizit angeben.

#### Programmieraufgabe 4 (10 + 4 Punkte).

Implementieren Sie Algorithmus 3.8 der Vorlesung mit Zeilen-Pivotsuche sowie impliziter Spaltenvertauschung, d. h. implementieren Sie die parallele Gauß-Elimination mit Zeilen-Pivotsuche zur Berechnung von  $A = LU$  in der  $kij$ -Form mit **send ahead**. Nehmen Sie an, dass die Matrix zyklisch nach Zeilen verteilt ist und die entsprechenden Zeilen auf jedem Prozess in einem 2D-double-Array abgespeichert sind.

Implementieren Sie die Matrix-Größe  $n$  als Übergabeparameter der Hauptfunktion, d. h. der Aufruf Ihrer übersetzten C-Datei (hier: `gauss.o`) sollte z. B. für  $n = 8$  die folgende Form haben:

```
mpirun -n 3 ./gauss.o 8
```

Testen Sie Ihre Implementierung mit  $p = 3$  MPI-Prozessen mit der Vandermonde-Matrix für den Vektor  $v = (1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8)^T$ . Die Vandermonde-Matrix  $A$  ist definiert als

$$A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times n} \quad \text{mit } a_{ij} = v_i^{n-j}.$$

Vergleichen Sie Ihre Ergebnisse mit den Ergebnissen von

```
[L, U, P] = lu(vander(1:8))
```

in MATLAB.

#### Hinweise:

- Führen Sie die Zeilen-Pivotsuche und anschließende implizite Spaltenvertauschung auf allen Prozessen durch. Nach Erhalt der Zeile  $(\hat{a}_{k,k}, \dots, \hat{a}_{k,n})$  kann jeder Prozess mit diesen Werten die (auf allen Prozessen identische!) Zeilen-Pivotsuche durchführen und für alle lokalen Zeilen die nötigen Spaltenvertauschungen durchführen. Zusätzliche Kommunikation ist dazu nicht erforderlich.
- Implizite Spaltenvertauschung heißt, die innere Schleife in Algorithmus 3.8 läuft nicht mehr von  $k + 1$  bis  $n$ , sondern von  $ind(k + 1)$  bis  $ind(n)$ . Im Indexvektor  $ind$  werden dabei die Vertauschungen durchgeführt.

- Beachten Sie, dass die send-ahead-Strategie **nicht-blockierende** Kommunikation erfordert.

**Zusatz (Bonus):** Implementieren Sie zusätzlich den Algorithmus **ohne** send ahead, d. h. implementieren Sie Algorithmus 3.7 der Vorlesung mit Zeilen-Pivotsuche sowie impliziter Spaltenvertauschung. Messen Sie für beide Fälle (mit und ohne send ahead) die Laufzeit (mittels `MPI_Wtime`) für verschiedene Anzahlen von MPI-Prozesse und verschiedene  $n$ . Stellen Sie Ihre Ergebnisse tabellarisch dar. Was fällt Ihnen auf?

<b>Abgabedatum: 06. Juni 2016 bis 12:00 Uhr im entsprechenden Kasten in Raum 3.01 des Mathematischen Instituts oder am Ende der Vorlesung.</b>
--