

# Paralelní a distribuované výpočty (B4B36PDV)

**Jakub Mareček, Michal Jakob**

[jakub.marecek@fel.cvut.cz](mailto:jakub.marecek@fel.cvut.cz)

Artificial Intelligence Center  
Department of Computer Science  
Faculty of Electrical Engineering  
Czech Technical University in Prague

# Paralelní a distribuované výpočty

## Paralelní programování

- 1 stroj, vícero jader, hierarchie vyrovnávacích pamětí, sdílená paměť,
- 1 program, použití synchronizačních primitiv, datové struktury
- OpenMP, C++20, Go, Rust

Rychleji nalézt řešení

## Programování v distribuovaných systémech

- vícero strojů komunikujících po síťových rozhraních (např. InfiniBand)
- distribuovaná data
- komunikační složitost, „HW na zakázku“
- MPI, k8s, Spark

+ Zvýšit robustnost řešení

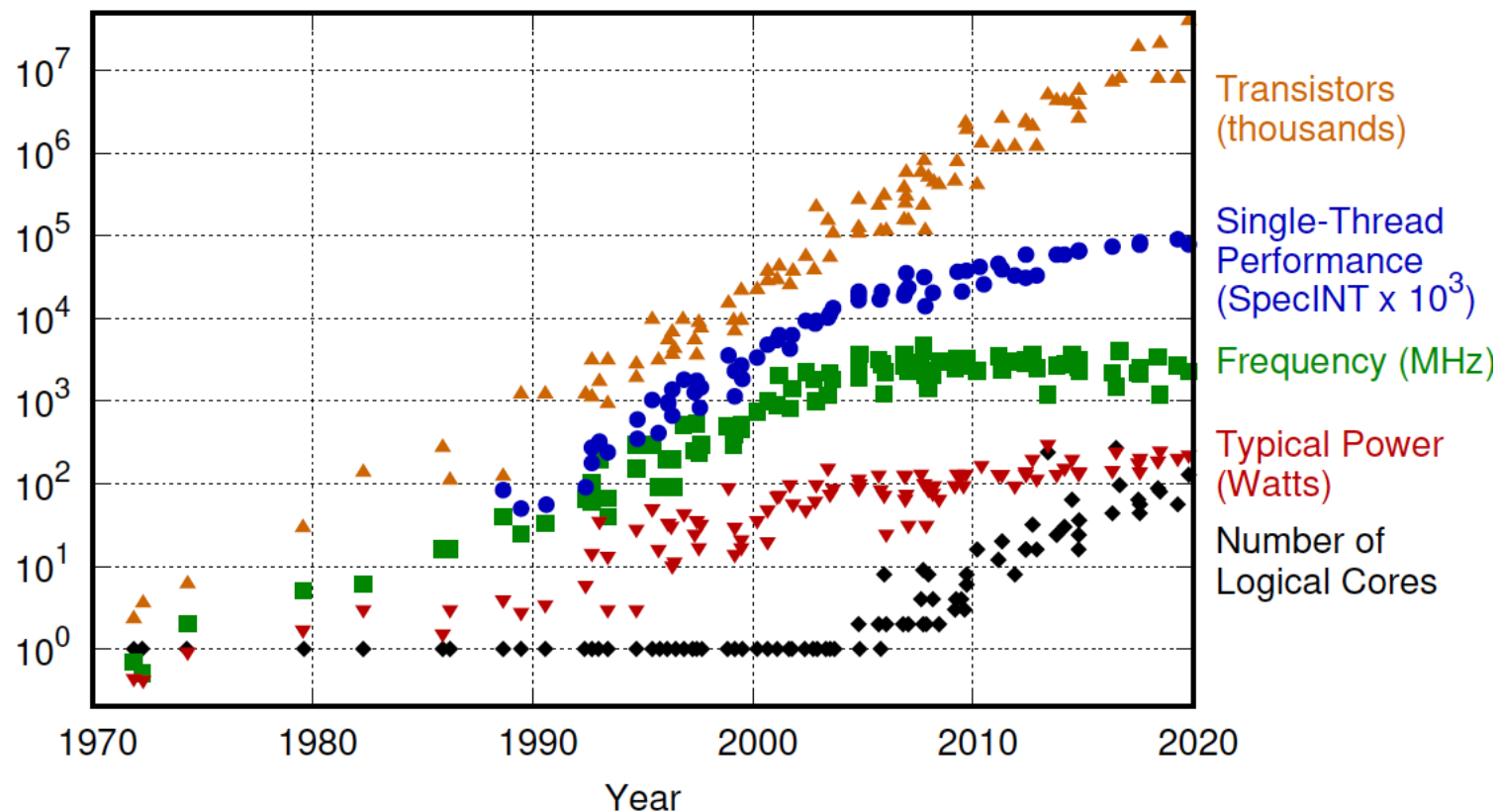




# Motivace

Nárůst výkonu jednotlivého jádra; počtu jader

48 Years of Microprocessor Trend Data



Original data up to the year 2010 collected and plotted by M. Horowitz, F. Labonte, O. Shacham, K. Olukotun, L. Hammond, and C. Batten  
New plot and data collected for 2010-2019 by K. Rupp

Data viz:

- <https://zenodo.org/record/3947824#.YCBhyhNKhpl>

# Motivace

## Máme cloud, ne?

aws

Products Solutions Pricing Documentation Learn Partner Network AWS Marketplace

**AWS HPC** Overview Solution Components Getting Started Resources

# AWS ParallelCluster

Quickly build HPC compute environments on AWS

Google Cloud Why Google Solutions Products Pricing Getting Started

Solutions [Contact Us](#)

Solutions Overview

Media

Gaming

Financial services

Internet of Things

Backup & archive

Digital marketing

Retail & commerc

Web hosting & w

Big data analyt

Development & te

High performanc

Overview

Articles

Microsoft Docs Documentation Learn Q&A Code Samples

Azure Product documentation Architecture Learn Azure Develop Resources

Azure / Virtual Machines / Workloads / High Performance Computing

## MPI libraries and user applications

Search

Filter by title

Overview

Configuration

Configure and optimize VMs

Enable InfiniBand

Set up MPI

Scaling applications

Virtual machines

## Set up Message Passing Interface for HPC

08/06/2020 • 5 minutes to read

The [Message Passing Interface \(MPI\)](#) is an open library and de-facto standard for distributed memory parallelization. It is commonly used across many HPC workloads. HPC workloads on the [RDMA capable H-series](#) and [N-series](#) VMs can use MPI to communicate over the low latency and high bandwidth InfiniBand network.

The SR-IOV enabled VM sizes on Azure (HBv2, HB, HC, NCV3, NDv2) allow almost any flavor of MPI to be used with Mellanox OFED. On non-SR-IOV enabled VMs, supported MPI implementations use the Microsoft Network Direct (ND) interface to communicate between VMs. Hence, only Microsoft MPI (MS-MPI) 2012 R2 or later and Intel MPI 5.x versions are supported. Later versions (2017, 2018) of the Intel MPI runtime library may or may not be compatible with the Azure RDMA drivers.

For SR-IOV enabled [RDMA capable VMs](#), [CentOS-HPC version 7.6](#) or a [later](#) version VM images in the Marketplace are optimized and pre-loaded with the OFED drivers for RDMA and various commonly used MPI libraries and scientific computing packages and are the easiest way to get started.

kubernetes

Documentation Kubernetes Blog Training Partners

Search

Home

Getting started

Concepts

Tasks

Install Tools

Administer a Cluster

Configure Pods and Containers

Manage Kubernetes Objects

Managing Secrets

Inject Data Into Applications

## How does the Horizontal Pod Autoscaler work?

```

    graph TD
      HPA[Horizontal Pod Autoscaler] --> RC[RC / Deployment]
      RC --> Scale[Scale]
      Scale --> Pod1[Pod 1]
      Scale --> Pod2[Pod 2]
      Scale --> PodN[Pod N]
  
```

APACHE Spark Lightning-fast unified analytics engine

Download Libraries Documentation Examples Community Developers

Apache Spark™ is a unified analytics engine for large-scale data processing.

## Speed

Run workloads 100x faster.

Apache Spark achieves high performance for both batch and streaming data, using a state-of-the-art DAG scheduler, a query optimizer, and a physical execution engine.

Engine	Running time (s)
Hadoop	110
Spark	0.9

Logistic regression in Hadoop and Spark

Více viz:

- [https://docs.aws.amazon.com/parallelcluster/latest/ug/tutorials\\_03\\_batch\\_mpi.html](https://docs.aws.amazon.com/parallelcluster/latest/ug/tutorials_03_batch_mpi.html)
- <https://cloud.google.com/solutions/best-practices-for-using-mpi-on-compute-engine>
- <https://docs.microsoft.com/en-us/azure/virtual-machines/workloads/hpc/setup-mpi>
- <https://kubernetes.io/docs/tasks/run-application/horizontal-pod-autoscale/>
- <https://spark.apache.org/>

# Kdo jsme

## Přednášející



Jakub Mareček



Michal Jakob

## Cvičící



Peter Macejko



David Fiedler



Jan Mrkos



David Milec



Zd. Rozsypálek



Tom Rouček



# Organizace a přehled

- Paralelní část
  - Získat základní informace a prostor pro praktické zkušenosti v oblasti programování efektivních paralelních programů
  - Paralelní programování jednoduchých algoritmů
  - Vliv různých způsobů paralelizace na rychlost výpočtu
- Distribuovaná část
  - Problémy v distribuovaných systémech (shoda, konzistence dat)
  - Navržení robustných řešení
- CourseWare
  - <https://cw.fel.cvut.cz/wiki/courses/b4b36pdv/start>
- Chcete kvízy?



# Přehled paralelní části

- Základní úvod
  - Vlákna, synchronizace, mutexy
  - Pthread (již by jste měli znát), C++11 `thready`, C++20 `jthready`
- OpenMP
  - Specifikace nadstavby nad kompilátorem (např. C, C++, Fortran) a knihovny pro zjednodušení implementace paralelních programů
- Techniky dekompozice
- Datové struktury umožňující přístup vícero vláken
- Základní paralelní řadící algoritmy a vektorové instrukce
- Základní paralelní maticové algoritmy

# Materiály k paralelní části

- Standardní učebnice: The Art of Multiprocessor Programming (by Maurice Herlihy, Nir Shavit, Victor Luchangco, and Michael Spear). Druhé vydání (září 2020). Viz také <https://www.youtube.com/watch?v=nrUzsqrlvi8>.
- Standardní dokumentace OpenMP: <https://www.openmp.org/resources/refguides/> je povolena na praktické zkoušce. Nikoli příklady <https://github.com/OpenMP/Examples/>
- Velmi praktické rady: Using OpenMP (Portable Shared Memory Parallel Programming, by Barbara Chapman, Gabriele Jost and Ruud van der Pas). Vydání z roku 2007 je dostupné přes NTK.
- Neformální úvod: Programming on Parallel Machines (by Norm Matloff), 2012, k dispozici zdarma on-line

# Hodnocení

- Domácí úkoly (40%)
  - Malé domácí úkoly (7x)
  - Velké domácí úkoly (2x)
- Praktický test z paralelního programování (20%).  
Loni online, letos nejspíše zpět v učebně.
- Teoretický test (40%).  
Loni poprvé v Brute jako výběr z více možností.

Pro úspěšné ukončení musíte získat alespoň 50% z každé části

# Hodnocení

- Malá tolerance zpoždění u odevzdávání úloh
- Problémy je dobré řešit včas na fóru CourseWare (nikoli však nutně ve vlákně, které se posílá všem)
- Prostředí BRUTE, CLion (<https://download.cvut.cz/jetbrains/>), příp. Windows Subsystem for Linux

Malé úlohy

Zpoždění	Penalizace
$0h < x \leq 1h$	-0.5b
$1h < x \leq 24h$	-1b
$24h < x$	-2b

Semestrální úlohy

Zpoždění	Penalizace
$0h < x \leq 1h$	-1b
$1h < x \leq 12h$	-2b
$12h < x \leq 3d$	-6b
$3d < x \leq 6d$	-10b
$6d < x$	-100%

# Co udělat pro úspěšné zvládnutí PDV?

- Programovat
  - zkoušejte si kódy z přednášek, upravujte je, analyzujte co se stane
  - nechte si čas na vypracování domácích úkolů



## • Přemýšlet

- paralelní / distribuované programy se špatně ladí
- chyby ve vícevláknové aplikaci v debug-módu neodhalíte (mohou pomoci ladící výpisy)
- pokud program nepracuje jak očekáváte (např. není dostatečně rychlý, výsledek není správný), **zastavte se a zamyslete se proč tomu tak je**

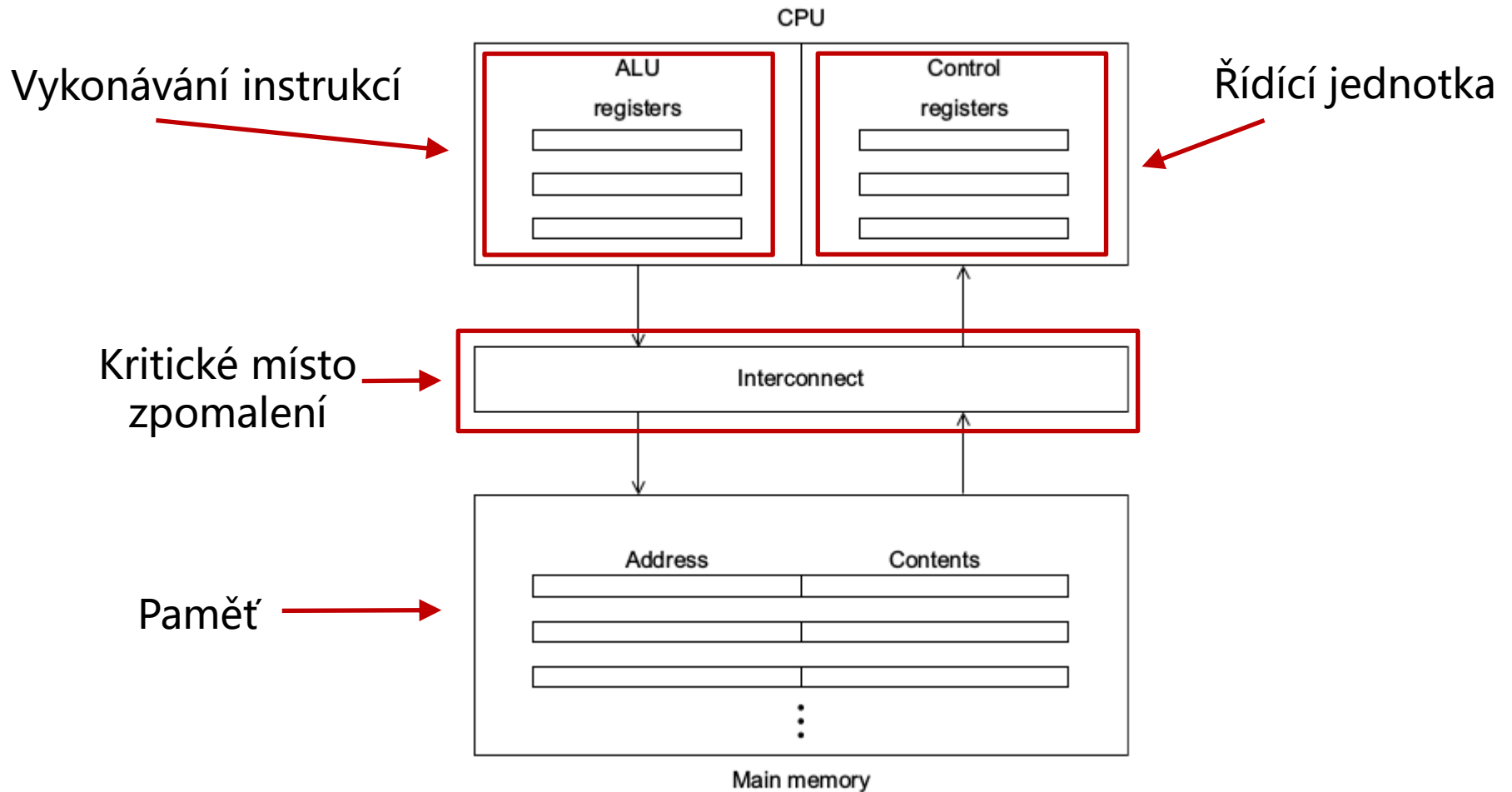


# Přehled dnešní přednášky

- Potřebný HW základ a krátká historie
- Jednoduché příklady (jak to dělat a nedělat);  
Vliv architektury
- Pthreads vs. C++ vs. OpenMP
- Nové státnicové otázky

# Potřebný HW základ

## Von Neumannova architektura





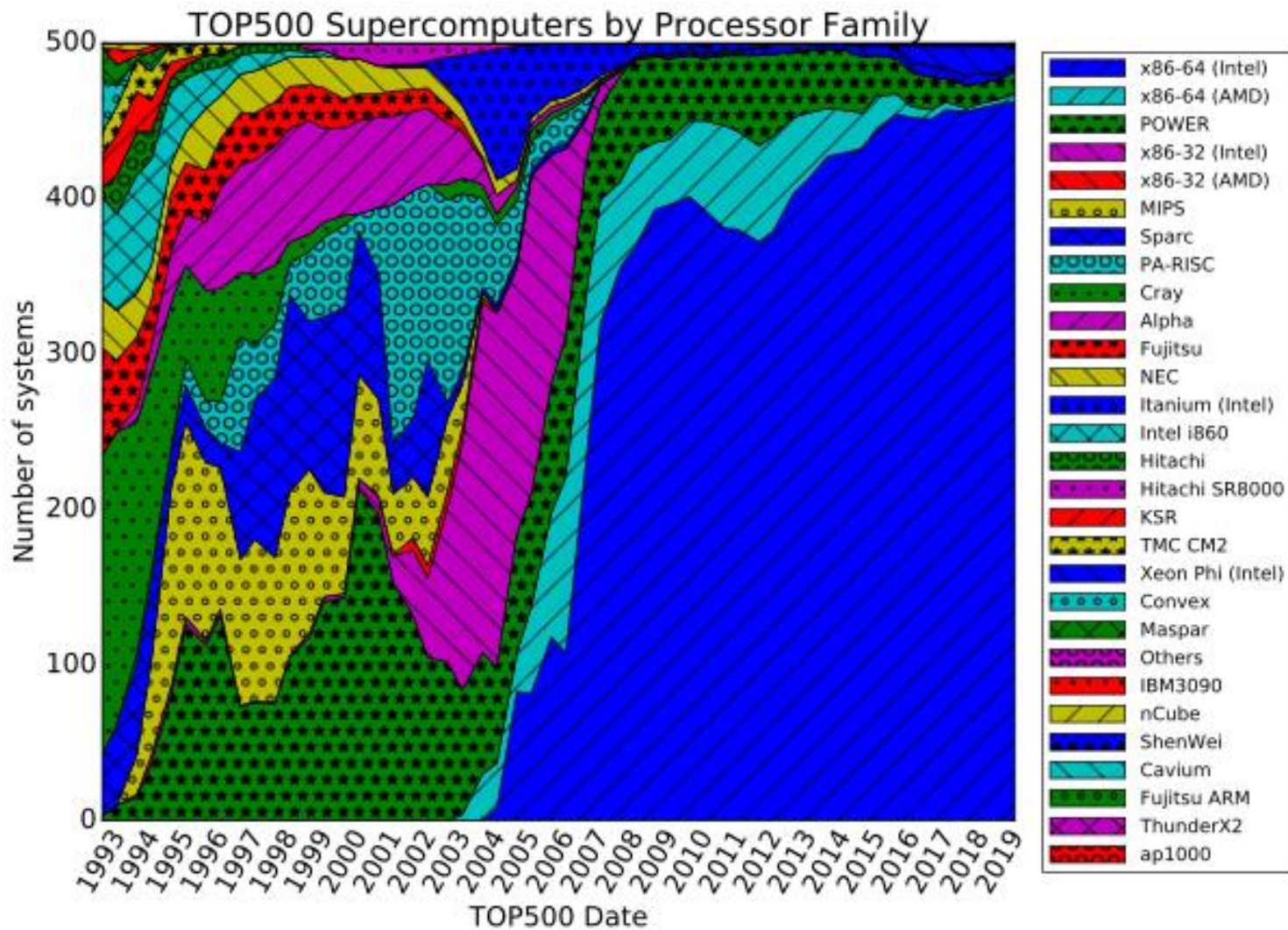
# Krátká historie paralelních výpočtů

Dnešní paralelní stroje



# Krátká historie paralelních výpočtů

## TOP 500 superpočítačů



# Krátká historie paralelních výpočtů

Co u nás?

- RCI ČVUT cluster
  - n01-20 CPU nodes: 24 cores/48 threads 3.2GHz (2 x Intel Xeon Scalable Gold 6146), 384GB RAM,
  - n21-n32 GPU nodes: 36 cores/72 threads 2.7GHz (2 x Intel Xeon Scalable Gold 6150), 384GB RAM, 4 x Tesla V100 with NVLink,
  - n33 multi-CPU node: 192 cores/ 384 threads 2.1GHz (8 x Intel Xeon Scalable Platinum 8160), 1536GB RAM



# Krátká historie paralelních výpočtů

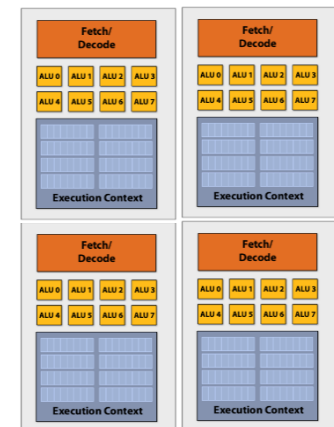
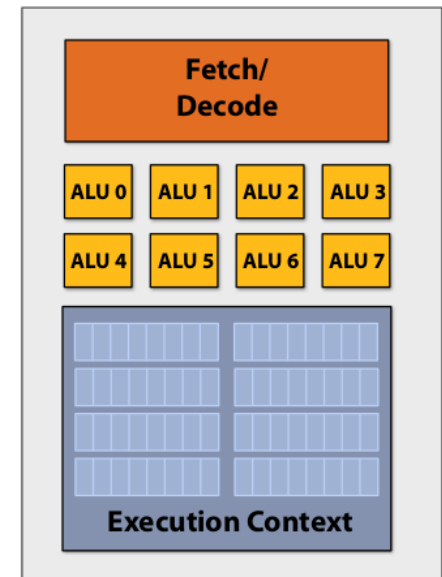
Co u nás?

- Metacentrum
  - spojení výpočetních prostředků akademické sítě
  - volně dostupné pro akademické pracovníky, studenty
  - mnoho dostupných strojů (CPU, GPU, Xeon Phi)
  - <https://metavo.metacentrum.cz/pbsmon2/hardware>
- IT4Innovations (www.it4i.cz)
  - 30 000 jader v Ostravě, příkon přes 1MW
  - komerční výpočty, lze zažádat a získat výpočetní čas pro výzkum

# Potřebný HW základ

## Abstrakce paralelního hardware dle Flynnovy taxonomie

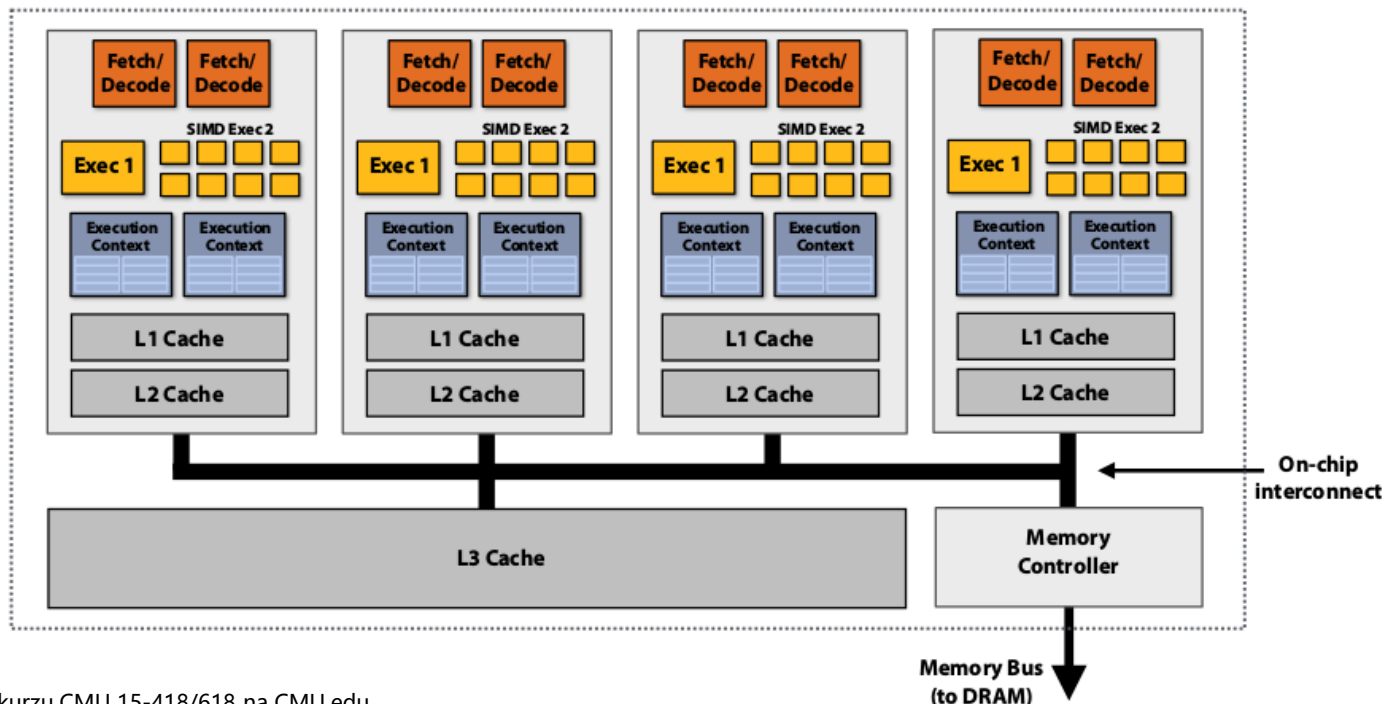
- SIMD (Single Instruction Multiple Data)
  - Jedna řídicí jednotka, vícero ALU jednotek
  - Datový paralelismus
  - Vektorové procesory, GPU
  - Běžné jádra CPU podporují SIMD paralelizmus
    - instrukce SSE, AVX
- MIMD (Multiple Instruction Multiple Data)
  - Více-jádrové procesory
    - např. i v mobilních telefonech
  - Různá jádra vykonávají různé instrukce
  - Víceprocesorové počítače



# Potřebný HW základ

## Abstrakce levného moderního procesoru

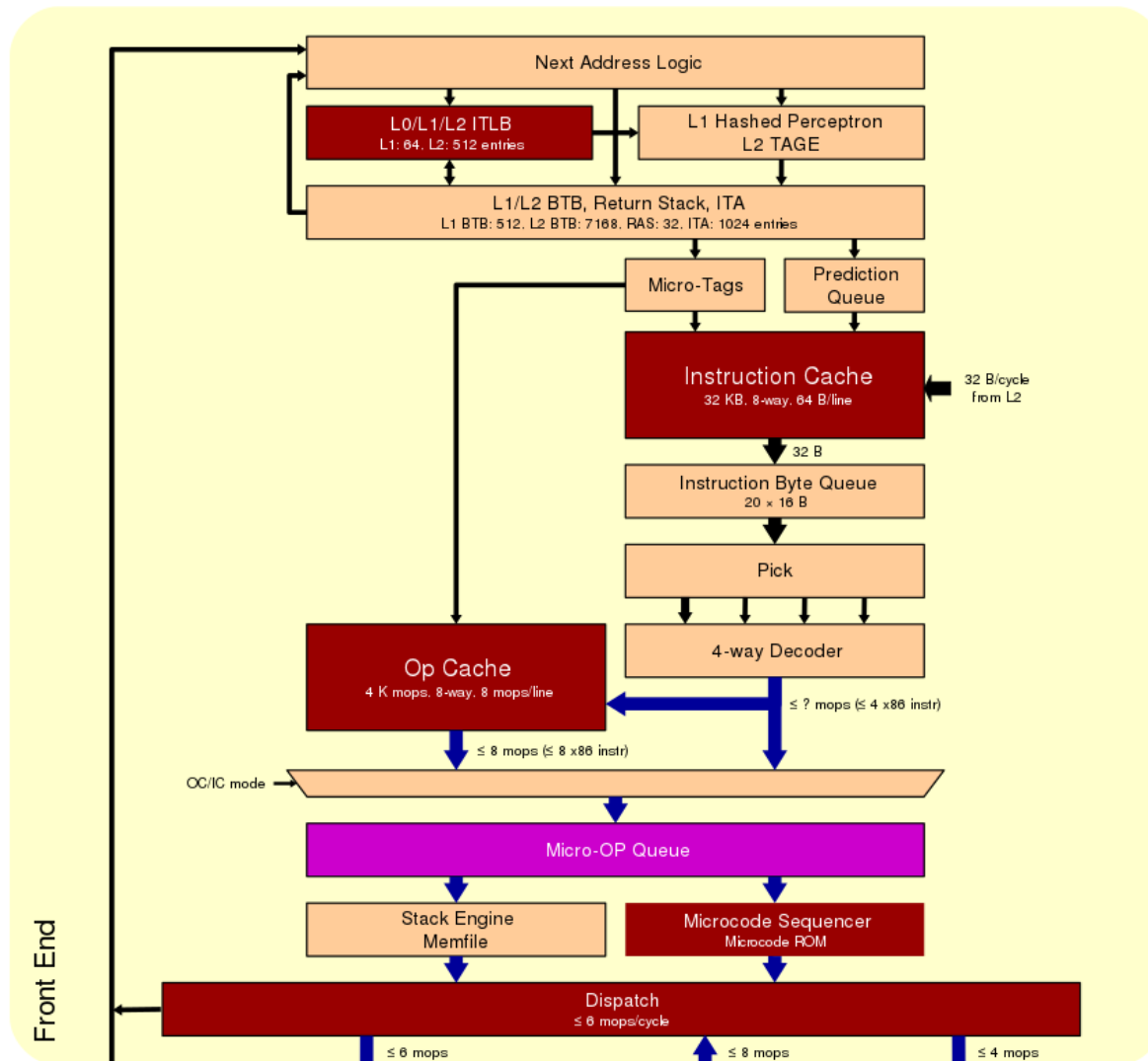
- Vyrovnávací paměť (CPU cache)
  - Programy často přistupují k paměti lokálně (lokalita v prostoru a čase)
  - Cache se upravuje po řádcích (lines)
- Každé jádro má vlastní cache + existuje společná cache





# Potřebný HW základ

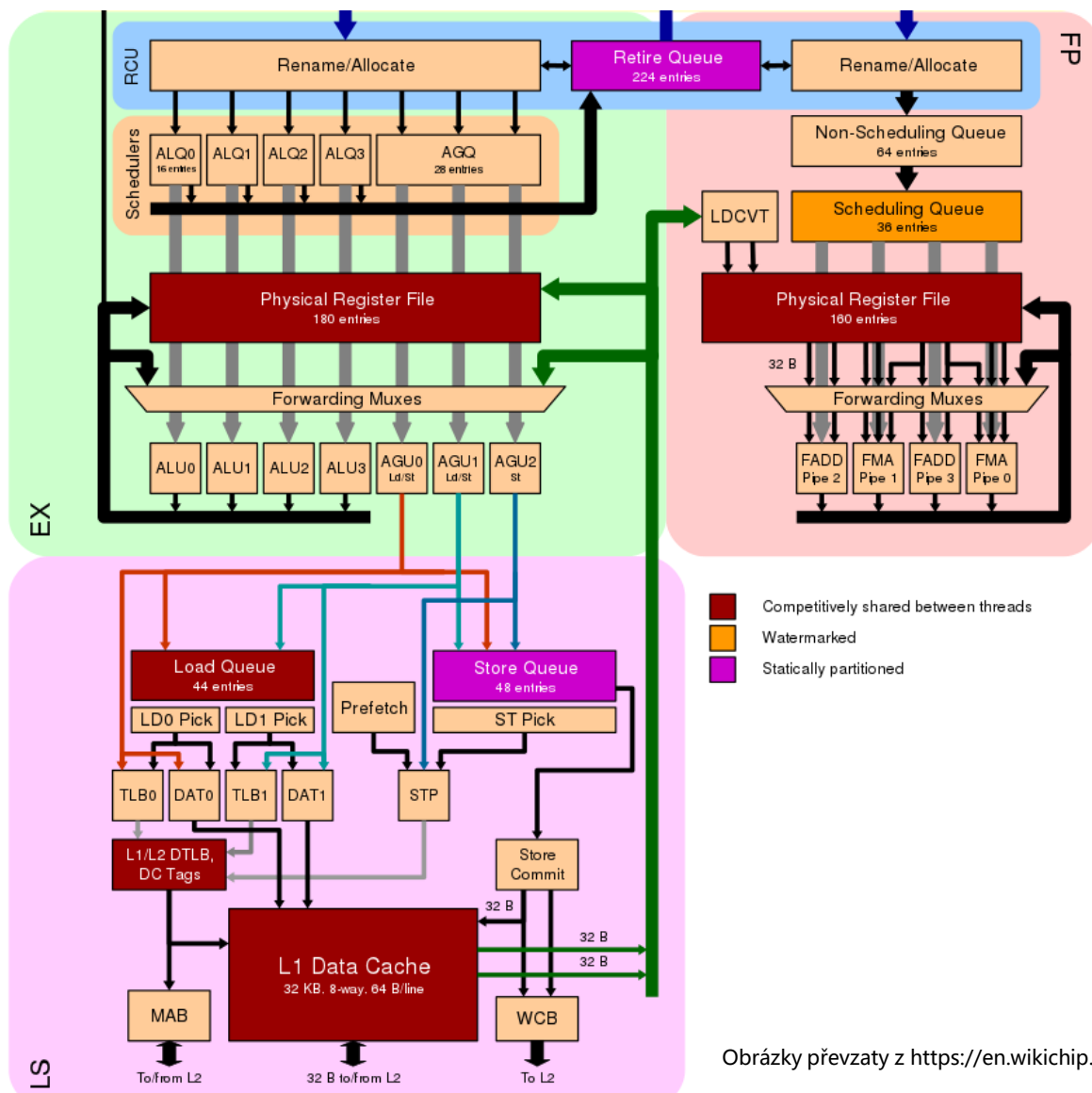
Realita levného moderního procesoru je podstatně složitější





# Potřebný HW základ

Realita levného moderního procesoru je podstatně složitější



# Potřebný HW základ

## Pipelines

- Zopakujeme 5 konceptů z APO.
- Paralelizace na úrovni instrukcí (ILP). Příklad:
  - Chceme sečíst 2 vektory reálných čísel (float [1000])
  - 1 součet – 7 operací
    - Načtení (fetch)
    - Porovnání exponentů
    - Posun
    - Součet
    - Normalizace
    - Zaokrouhlení
    - Uložení výsledku
  - Bez ILP –  $7 \times 1000 \times$  (čas 1 operace; 1ns)

# Potřebný HW základ

## Pipelines

- Paralelizace na úrovni instrukcí (ILP)
- Příklad:
  - Chceme sečíst 2 vektory reálných čísel (float [1000])
  - 1 součet – 7 operací
  - Bez ILP – 7x1000x (čas 1 operace; 1ns)
  - ILP (a 7 jednotek) – 1005 ns

**Table 2.3** Pipelined Addition. Numbers in the Table Are Subscripts of Operands/Results

Time	Fetch	Compare	Shift	Add	Normalize	Round	Store
0	0						
1	1	0					
2	2	1	0				
3	3	2	1	0			
4	4	3	2	1	0		
5	5	4	3	2	1	0	
6	6	5	4	3	2	1	0
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮
999	999	998	997	996	995	994	993
1000		999	998	997	996	995	994
1001			999	998	997	996	995
1002				999	998	997	996
1003					999	998	997
1004						999	998
1005							999

# Potřebný HW základ

## Superskalární procesory

- Současné vyhodnocení vícero instrukcí
  - uvažme cyklus

```
for (i=0; i<1000; i++)  
  z[i]=x[i]+y[i];
```

- jedna jednotka může počítat z[0], druhá z[1], ...
- Spekulativní vyhodnocení

```
z = x + y;  
if (z > 0)  
  w = x;  
else  
  w = y;
```

[https://cw.fel.cvut.cz/wiki/\\_media/courses/b35apo/en/lectures/06/b35apo\\_lecture06-speculative.pdf](https://cw.fel.cvut.cz/wiki/_media/courses/b35apo/en/lectures/06/b35apo_lecture06-speculative.pdf)

# Vliv architektury

## Cache

- Proč je důležité vědět o architektuře?
  - Uvažme příklad násobení matice vektorem

```
int x[MAXIMUM], int y[MAXIMUM], int A[MAXIMUM*MAXIMUM]
```

### Varianta A

```
for ( int i = 0; i < MAXIMUM ; i ++)  
  for ( int j = 0; j < MAXIMUM ; j ++)  
    y[i] += A->at(i * MAXIMUM + j)*x[j];
```

### Varianta B

```
for ( int j = 0; j < MAXIMUM ; j ++)  
  for ( int i = 0; i < MAXIMUM ; i ++)  
    y [i] += A->at(i * MAXIMUM + j)*x[j];
```

Který kód bude rychlejší?



# Vliv architektury

## Cache

```
for ( int i = 0; i < MAXIMUM ; i ++)  
  for ( int j = 0; j < MAXIMUM ; j ++)  
    y[i] += A->at(i * MAXIMUM + j)*x[j];
```



```
for ( int j = 0; j < MAXIMUM ; j ++)  
  for ( int i = 0; i < MAXIMUM ; i ++)  
    y [i] += A->at(i * MAXIMUM + j)*x[j];
```



- Pole jsou v paměti uložena sekvenčně (po řádcích)
- CPU při přístupu k  $A[0][0]$  načte do cache vícero hodnot (cache line)

Cache Line	Elements of A			
0	$A[0][0]$	$A[0][1]$	$A[0][2]$	$A[0][3]$
1	$A[1][0]$	$A[1][1]$	$A[1][2]$	$A[1][3]$
2	$A[2][0]$	$A[2][1]$	$A[2][2]$	$A[2][3]$
3	$A[3][0]$	$A[3][1]$	$A[3][2]$	$A[3][3]$

- Při přístupu k  $A[1][0]$  se změní celý řádek

V rámci paralelních programů může k podobným problémům docházet častěji

# Paralelizace

## Jednoduchý příklad

- Suma vektoru čísel

0	1	2	3	4	5	6	...	...	$5 \times 10^9$
17	2	9	4	22	0	1			8

Jak paralelizovat?

- Mějme 4 jádra – každé jádro může sečíst čtvrtinu vektoru, pak sečteme částečné součty

Vláken	1	2	3	4
Čas	0.389s	0.262s	0.258s	0.244s



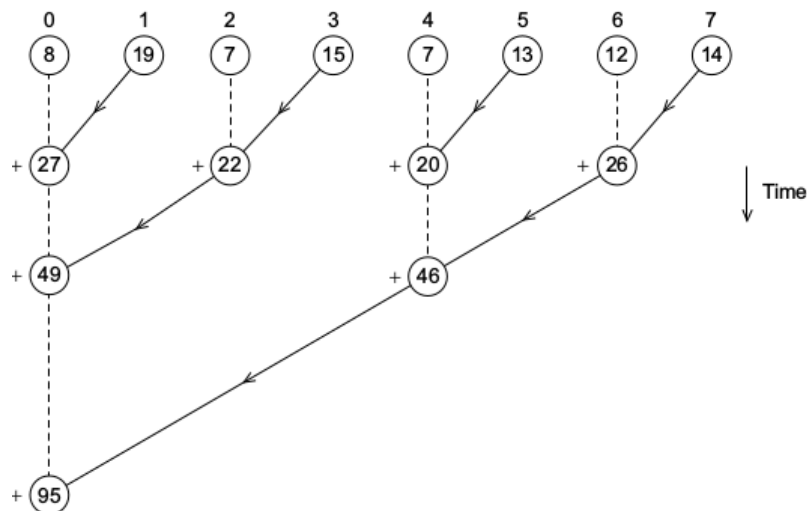
# Paralelizace

## Jednoduchý příklad

- Suma vektoru čísel

Co když máme tisíce jader?

- Pokud částečné součty sčítá pouze jedno jádro, kód není velmi efektivní



# Pokročilejší příklad

- Zkusme sčítat celou část druhých odmocnin

sčítané pole

id vlákna

pole pro dílčí součty

```
long sum(std::vector<int>& vector_to_sum, int thread, std::vector<long>& sums) {
    for (int i=thread; i<SIZE; i += thread_count)
        sums[thread] += sqrt(vector_to_sum[i]);

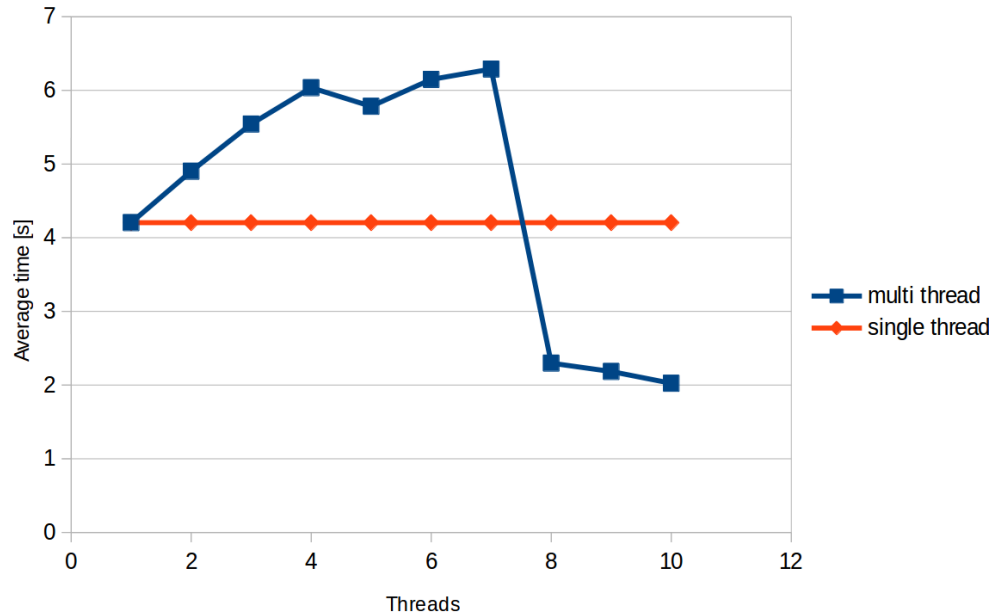
    for (int j=1; j<log2(thread_count)+1; j++) {
        if ((thread % (int)pow(2,j)) != 0) break;
        int k = (int)pow(2,j-1);
        if ((thread + k) >= thread_count) break;
        if (threads[thread + k].joinable()) threads[thread + k].join();
        sums[thread] += sums[thread + k];
    }
}
```

logaritmický  
součet dílčích  
výsledků

každé vlákno zapisuje na  
vlastní index pole

# Pokročilejší příklad

Jak nám to bude fungovat?



Nic moc :(

# Pokročilejší příklad

Kde je chyba?



```
long sum(std::vector<int>& vector_to_sum, int thread, std::vector<long>& sums) {  
    for (int i=thread; i<SIZE; i += thread_count)  
        sums[thread] += sqrt(vector_to_sum[i]);  
  
    for (int j=1; j<log2(thread_count)+1; j++) {  
        if ((thread % (int)pow(2,j)) != 0) break;  
        int k = (int)pow(2,j-1);  
        if ((thread + k) >= thread_count) break;  
        if (threads[thread + k].joinable()) threads[thread + k].join();  
        sums[thread] += sums[thread + k];  
    }  
}
```

každé vlákno zapisuje na vlastní index pole

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
17	2	9	4	22	0	1	0	0	8

# Pokročilejší příklad

## Kde je chyba?

```
long sum(std::vector<int>& vector_to_sum, int thread, std::vector<long>& sums) {  
    for (int i=thread; i<SIZE; i += thread_count)  
        sums[thread] += sqrt(vector_to_sum[i]);  
  
    for (int j=1; j<log2(thread_count)+1; j++) {  
        if ((thread % (int)pow(2,j)) != 0) break;  
        int k = (int)pow(2,j-1);  
        if ((thread + k) >= thread_count) break;  
        if (threads[thread + k].joinable()) threads[thread + k].join();  
        sums[thread] += sums[thread + k];  
    }  
}
```

- vlákno 0 upraví hodnotu
- jenže vlákno 0 má celý vektor **sums** v cache jádra
- a podobně i jiné vlákna
- při změně 1 hodnoty se musí zabezpečit konzistence

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
17	2	9	4	22	0	1	0	0	8

False Sharing

# False Sharing

## možné řešení

```
long sum_local(std::vector<int>& vector_to_sum, int thread, std::vector<long>& sums) {  
    long local = 0;  
    for (int i=thread; i<SIZE; i += thread_count) {  
        local += sqrt(vector_to_sum[i]);  
    }  
    sums[thread] = local;  
  
    for (int j=1; j<log2(thread_count)+1; j++) {  
        if ((thread % (int)pow(2,j)) != 0) break;  
        int k = (int)pow(2,j-1);  
        if ((thread + k) >= thread_count) break;  
        if (threads[thread + k].joinable()) threads[thread + k].join();  
        local += sums[thread + k];  
    }  
    sums[thread] = local;  
}
```

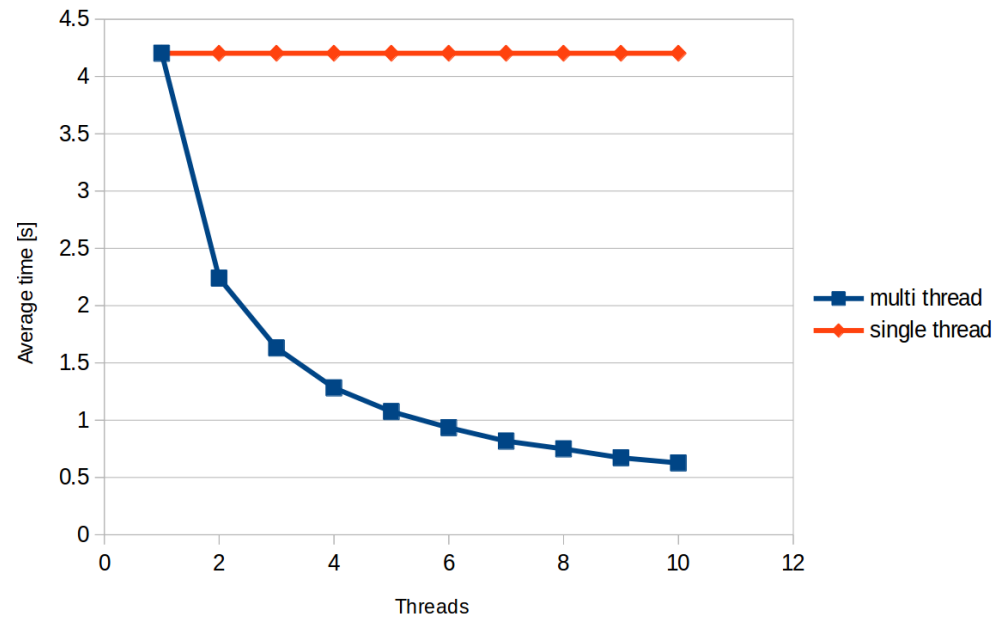
každé vlákno zapisuje  
do lokální proměnné

pouze finální výsledek  
se zapíše do vektoru

# Potřebný HW základ

## False Sharing

lokální proměnná – opravdu to pomůže?





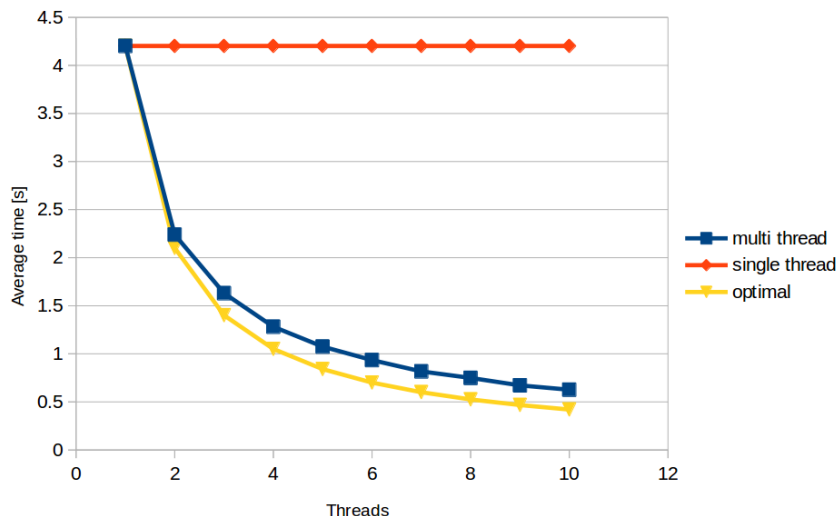
# Paralelní programování

## Měření zrychlení

Je dané zrychlení dostatečné? Můžeme být rychlejší?

- V optimálním případě se paralelní verze zrychluje proporcčně s počtem jader

Vláken	1	2	3	4
Čas	x	x/2	x/3	x/4



Často vyjádřeno jako zrychlení:

$$S = \frac{T_{serial}}{T_{parallel}}$$

# Paralelní programování

## Měření zrychlení

Můžeme se vždy dostat k lineárnímu zrychlení?

- Paralelní verze algoritmů mají (téměř) vždy další režii
  - spouštění vláken
  - zámky
  - synchronizace
  - ...
- Program/algoritmus často vyžaduje určitou sériovou část
  - Necht' jsme schopni přepsat 90% kódu s lineárním zrychlením
  - $$S = \frac{T_{serial}}{0.9 \times \frac{T_{serial}}{p} + 0.1 \times T_{serial}} \leq \frac{T_{serial}}{0.1 \times T_{serial}}$$
  - To znamená, že pokud sériový program trvá 20 sekund, nikdy nedosáhneme zrychlení větší než 10

Amdahlův zákon

# Pthreads vs. C++ vs. OpenMP

## Ochutnávka (pthreads)

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <pthread.h>

const int thread_count = 10;
void* Hello(void* rank);

int main(int argc, char* argv[]) {
    long thread;
    pthread_t *thread_handles;
    thread_handles = (pthread_t*)malloc(thread_count * sizeof(pthread_t));
    for (thread = 0; thread < thread_count; thread++)
        pthread_create(&thread_handles[thread], NULL,
                      Hello, (void *) thread);
    printf("Hello from the main thread\n");
    for (thread = 0; thread < thread_count; thread++)
        pthread_join(thread_handles[thread], NULL);

    free(thread_handles);
    return 0;
}

void* Hello(void* rank) {
    long my_rank = (long) rank;
    printf("Hello from thread %ld of %d\n", my_rank, thread_count);
    return NULL;
}
```

# Pthreads vs. C++ vs. OpenMP

Ochutnávka (C++11)

```
#include <iostream>
#include <thread>
#include <vector>

const int thread_count = 10;
void Hello(long my_rank);

int main(int argc, char* argv[]) {
    std::vector<std::thread> threads;
    for (int thread=0; thread < thread_count; thread++) {
        threads.push_back(std::thread(Hello, thread));
    }

    std::cout << "Hello from the main thread\n";

    for (int thread=0; thread < thread_count; thread++) {
        threads[thread].join();
    }

    return 0;
}

void Hello(long my_rank) {
    std::cout << "Hello from thread " << my_rank << " of " << thread_count << std::endl;
}
```

Nicolai Josuttis: "it is almost impossible to use it easily and right"

# Pthreads vs. C++ vs. OpenMP

## Ochutnávka (C++20)

```
#include <iostream>
#include <thread>
#include <vector>

const int thread_count = 10;
void Hello(long my_rank);

int main(int argc, char* argv[]) {
    std::vector<std::thread> threads;
    for (int thread=0; thread < thread_count; thread++) {
        threads.push_back(std::jthread(Hello, thread));
    }

    std::cout << "Hello from the main thread\n";

    return 0;
}

void Hello(long my_rank) {
    std::cout << "Hello from thread " << my_rank << " of " << thread_count << std::endl;
}
```

Specifikace byla schválena v listopadu 2020. GCC 11 s `-std=c++20` kompiluje většinu testů ze specifikace, podpora je ale “experimentální” .

# Pthreads vs. C++ vs. OpenMP

## Ochutnávka (OpenMP)

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include "omp.h"

const int thread_count = 10;

void Hello() {
    int my_rank = omp_get_thread_num();
    int threads = omp_get_num_threads();
    std::cout << "Hello from thread " << my_rank << " of " << threads << std::endl;
}

int main(int argc, char* argv[]) {
    #pragma omp parallel num_threads(thread_count)
    Hello();
    return 0;
}
```

- nutno překládat s přepínačem `-fopenmp`
  - (např. `g++ -fopenmp openmp-hello.cpp -o openmp-hello`)

# Přehled paralelní části

- Základní úvod
  - Vlákna, synchronizace, mutexy
  - Pthread (již by jste měli znát), C++11 thready
- OpenMP
  - nadstavba nad C kompilátorem pro zjednodušení implementace paralelních programů
- Techniky dekompozice
- Datové struktury umožňující přístup vícero vláken
- Základní paralelní řadící algoritmy a vektorové instrukce
- Základní paralelní maticové algoritmy

# Odpovídající státnicové otázky

## Paralelní část

Hardwarová podpora pro paralelní výpočty: (super)skalární architektury, pipelining, spekulativní vyhodnocování, vektorové instrukce, vlákna, procesy, GPGPU.

Hierarchie cache pamětí.

Komplikace v paralelním programování: souběh (race condition), uváznutí (deadlock), iluze sdílení (false sharing).

Podpora paralelního programování v C a C++: pthreads, thread, jthread, atomic, mutex, lock\_guard.

Podpora paralelního programování v OpenMP: sériově-paralelní model uspořádání vláken (fork-join), paralelizovatelná úloha

(task region), různé implementace specifikace. Direktivy parallel, for, section, task, barrier, critical, atomic.

Techniky dekompozice programu: statické a paralelní rozdělení práce. Threadpool a fronta úkolů. Balancování a závislosti (dependencies).

Techniky dekompozice programu na příkladech z řazení: quick sort, merge sort.

Techniky dekompozice programu na příkladech z numerické lineární algebry a strojového učení: násobení matice vektorem, násobení dvou matic, řešení systému lineárních rovnic.



# Odpovídající státnicové otázky

## Distribuovaná část

Úvod do distribuovaných systémů (DS).  
Charakteristiky DS. Čas a typy selhání v DS.

Volba lídra v DS. Algoritmy pro volbu lídra a jejich vlastnosti.

Detekce selhání v DS. Detektory selhání a jejich vlastnosti.

Konsensus v DS. FLP teorém. Algoritmy pro distribuovaný konsensus.

Čas a kauzalita v DS. Uspořádání událostí v DS. Fyzické hodiny a jejich synchronizace. Logické hodiny a jejich synchronizace.

Globální stav v DS a jeho výpočet. Řez distribuovaného výpočtu. Algoritmus pro distribuovaný globální snapshot. Stabilní vlastnosti DS.

Vzájemné vyloučení procesů v DS. Algoritmy pro vyloučení procesů a jejich vlastnosti.