

Optimalizace

Jiří Filipovič

podzim 2013

Paralelní algoritmus

Představený sekvenční algoritmus provádí pro 8 prvků výpočet:

$$(((((((v_1 + v_2) + v_3) + v_4) + v_5) + v_6) + v_7) + v_8$$

Paralelní algoritmus

Představený sekvenční algoritmus provádí pro 8 prvků výpočet:

$$(((((((v_1 + v_2) + v_3) + v_4) + v_5) + v_6) + v_7) + v_8)$$

Sčítání je asociativní... spřeházejme tedy závorky:

$$((v_1 + v_2) + (v_3 + v_4)) + ((v_5 + v_6) + (v_7 + v_8))$$

Naivní přístup

Nejjednodušší schéma algoritmu:

- kernel pro sudá $i < n$ provede $v[i] += v[i+1]$
- opakujeme pro $n \neq 2$ dokud $n > 1$

Omezení výkonu

- $2n$ čtení z globální paměti
- n zápisů do globální paměti
- $\log_2 n$ volání kernelu

Na jednu aritmetickou operaci připadají 3 paměťové přenosy, navíc je nepříjemný overhead spouštění kernelu.

Využití rychlejší paměti

V rámci volání kernelu můžeme počítat více, než jen dvojice

- každý blok bx načte m prvků do sdílené paměti
- provede redukci (ve sdílené paměti v $\log_2 m$ krocích)
- uloží pouze jedno číslo odpovídající $\sum_{i=m \cdot bx}^{m \cdot bx + m} v_i$

Výhodnější z hlediska paměťových přenosů i spouštění kernelů

- čteme $n + \frac{n}{m} + \frac{n}{m^2} + \dots + \frac{n}{m^{\log_m n}} = (n - 1) \frac{m}{m - 1}$
- přibližně $n + \frac{n}{m}$ čtení, $\frac{n}{m}$ zápisů
- $\log_m n$ spuštění kernelu

Implementace 1

```

__global__ void reduce1(int *v){
    extern __shared__ int sv[];

    unsigned int tid = threadIdx.x;
    unsigned int i = blockIdx.x*blockDim.x + threadIdx.x;
    sv[tid] = v[i];
    __syncthreads();

    for(unsigned int s=1; s < blockDim.x; s *= 2) {
        if (tid % (2*s) == 0)
            sv[tid] += sv[tid + s];
        __syncthreads();
    }

    if (tid == 0)
        v[blockIdx.x] = sv[0];
}

```


Výkon

Vysoká úroveň divergence

- první iteraci pracuje každý 2. thread
- druhou iteraci pracuje každý 4. thread
- třetí iteraci pracuje každý 8 thread
- atd.

Přenos (GTX 280) 3.77 GB/s, 0.94 MElem/s.

Implementace 2

Nahradíme indexaci ve for cyklu

```
for (unsigned int s = 1; s < blockDim.x; s *= 2) {  
    int index = 2 * s * tid;  
    if (index < blockDim.x)  
        sv[index] += sv[index + s];  
    __syncthreads();  
}
```

Přenos 8.33 GB/s, 2.08 MElem/s.
Řeší divergenci, generuje konflikty bank.

Implementace 3

Tak ještě jinak...

```
for (unsigned int s = blockDim.x/2; s > 0; s >>= 1) {
    if (tid < s)
        sv[tid] += sv[tid + s];
    __syncthreads();
}
```

Žádná divergence ani konflikty.

Přenos 16.34 GB/s, 4.08 MElem/s.

Polovina threadů nic nepočítá...

Implementace 4

První sčítání provedeme již během načítání.

```
unsigned int i = blockIdx.x*(blockDim.x*2) + threadIdx.x;
sv[tid] = v[i] + v[i+blockDim.x];
```

Přenos 27.16 GB/s, 6.79 MElem/s.

Data zřejmě čteme optimálně, stále je zde však výkonová rezerva – zaměřme se na instrukce.

Implementace 5

V jednotlivých krocích redukce ubývá aktivních threadů

- nakonec bude pracovat pouze jeden warp
- ten je však synchronizován implicitně, můžeme tedy odebrat `__syncthreads()`
- podmínka `if(tid < s)` je zde zbytečná (nic neušetří)

Unrollujme tedy poslední warp...

Implementace 5

```

for (unsigned int s = blockDim.x/2; s > 32; s >>= 1){
    if (tid < s)
        sv[tid] += sv[tid + s];
    __syncthreads();
}

if (tid < 32){
    sv[tid] += sv[tid + 32];
    sv[tid] += sv[tid + 16];
    sv[tid] += sv[tid + 8];
    sv[tid] += sv[tid + 4];
    sv[tid] += sv[tid + 2];
    sv[tid] += sv[tid + 1];
}

```

Ušetříme čas i ostatním waprům (skončí dříve s for cyklem).
 Přenos 37.68 GB/s, 9.42 MElem/s.

Implementace 6

Jak je to s rozvinutím for cyklu?

Známe-li počet iterací, můžeme cyklus rozvinout

- počet iterací je závislý na velikosti bloku

Můžeme být obecní?

- algoritmus pracuje s bloky o velikosti 2^n
- velikost bloku je shora omezena
- známe-li při kompilaci velikost bloku, můžeme použít šablonu

```
template <unsigned int blockSize>
__global__ void reduce6(int *v)
```

Implementace 6

Podmínky s *blockSize* se vyhodnotí již při překladu:

```
if (blockSize >= 512){
    if (tid < 256)
        sv[tid] += sv[tid + 256];
    __syncthreads();
}
if (blockSize >= 256){
    if (tid < 128)
        sv[tid] += sv[tid + 128];
    __syncthreads();
}
if (blockSize >= 128){
    if (tid < 64)
        sv[tid] += sv[tid + 64];
    __syncthreads();
}
```


Implementace 6

```

if (tid < 32){
    if (blockSize >= 64) sv[tid] += sv[tid + 32];
    if (blockSize >= 32) sv[tid] += sv[tid + 16];
    if (blockSize >= 16) sv[tid] += sv[tid + 8];
    if (blockSize >= 8) sv[tid] += sv[tid + 4];
    if (blockSize >= 4) sv[tid] += sv[tid + 2];
    if (blockSize >= 2) sv[tid] += sv[tid + 1];
}

```

Spuštění kernelu:

```
reduce6<block><<<grid, block, mem>>>(d_v);
```

Přenos 50.64 GB/s, 12.66 MElem/s.

Implementace 7

Můžeme algoritmus ještě vylepšit?

Vraťme se zpět ke složitosti:

- celkem $\log n$ kroků
- celkem $n - 1$ sčítání
- časová složitost pro p threadů běžících paralelně (p procesorů)
 $\mathcal{O}\left(\frac{n}{p} + \log n\right)$

Cena paralelního výpočtu

- definována jako počet procesorů krát časová složitost
- přidělíme-li každému datovému elementu jeden thread, lze uvažovat $p = n$
- pak je cena $\mathcal{O}(n \cdot \log n)$
- není efektivní

Implementace 7

Snížení ceny

- použijeme $\mathcal{O}\left(\frac{n}{\log n}\right)$ threadů
- každý thread provede $\mathcal{O}(\log n)$ sekvenčních kroků
- následně se provede $\mathcal{O}(\log n)$ paralelních kroků
- časová složitost zůstane
- cena se snížší na $\mathcal{O}(n)$

Co to znamená v praxi?

- redukuje práci spojenou s vytvářením threadu a pointerovou aritmetikou
- to přináší výhodu v momentě, kdy máme výrazně více threadů, než je třeba k saturaci GPU
- navíc snižujeme overhead spouštění kernelů

Implementace 7

Modifikujeme načítání do sdílené paměti

```
unsigned int gridSize = blockSize*2*gridDim.x;
sv[tid] = 0;

while(i < n){
    sv[tid] += v[i] + v[i+blockSize];
    i += gridSize;
}
__syncthreads();
```

Přenos 77.21 GB/s, 19.3 MElem/s.

Implementace 7

Modifikujeme načítání do sdílené paměti

```
unsigned int gridSize = blockSize*2*gridDim.x;
sv[tid] = 0;

while(i < n){
    sv[tid] += v[i] + v[i+blockSize];
    i += gridSize;
}
__syncthreads();
```

Přenos 77.21 GB/s, 19.3 MElem/s.

Jednotlivé implementace jsou k nalezení v CUDA SDK.

Poznámky pro c.c. 2.0

Kompilátor může odkládat uložení dat do sdílené paměti

- při unrollingu posledního warpu je zapotřebí použít *volatile* proměnnou
- je vhodné naznačit kompilátoru, co si smí držet lokálně

```

if (tid < 32){
    volatile float *s = sv;
    if (blockSize >= 64) s[tid] = mySum = mySum + s[tid + 32];
    if (blockSize >= 32) s[tid] = mySum = mySum + s[tid + 16];
    if (blockSize >= 16) s[tid] = mySum = mySum + s[tid + 8];
    if (blockSize >= 8) s[tid] = mySum = mySum + s[tid + 4];
    if (blockSize >= 4) s[tid] = mySum = mySum + s[tid + 2];
    if (blockSize >= 2) s[tid] = mySum = mySum + s[tid + 1];
}

```

Výběr vhodného problému

Než se pustíme do GPU akcelerace, je vhodné se zamyslet, jestli nám může pomoci :-).

Akcelerovaný problém by měl být

- kritický pro výkon aplikace
- musí se jednat o dostatečně velký problém (z hlediska počtu operací k jeho vyřešení)
- musí být paralelizovatelný (to zpravidla velké problémy jsou)
- k řešení problému musí být zapotřebí dostatek operací na jeden datový element (omezení přenosu zadání po PCI-E)

Optimalizujeme čas či spotřebu?

Návrh algoritmu

Paralelizace

- v řešeném problému je třeba najít paralelismus
- již zde je vhodné uvažovat o omezeních architektury

Obtížně akcelerovatelné jsou algoritmy, pro které platí

- jednotlivé thready přistupují na náhodná místa paměti
- silně divergentní běh kódu
- nedostatečný paralelismus či složitá synchronizace

Prevence chyb během implementace

Testujte úspěšnost volání API a kernelů

- chyby se jinak umí projevit se spožděním

Na GPU je docela deterministická alokace paměti

- pokud se nic nezapíše, obvykle dostanete výsledek z minulého běhu algoritmu
- pro účely ladění mažte výstupní data

Pozor na pošlapání sdílené paměti

- kernel často nepadne, objevují se interference mezi bloky

