

# ACM中国—国际并行计算挑战赛

ACM-China International Parallel Computing Challenge

---

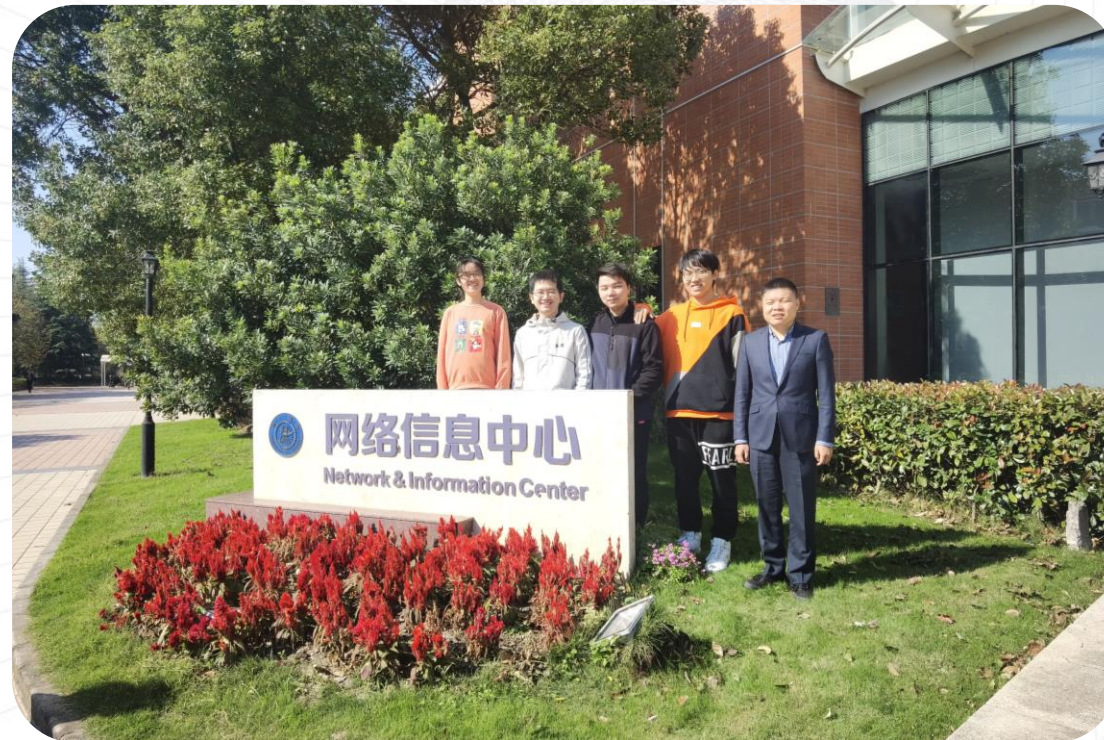
# 目录 CONTENTS

- 01. 参赛队伍简介
- 02. 应用程序运行的硬件环境和软件环境
- 03. 应用程序的代码结构
- 04. 优化方法
- 05. 程序运行结果
- 06. 后续优化



## 01 参赛队简介

- 队伍名称: SJTU-CHPC
- 队伍编号: IPCC20216032
- 参赛单位: 上海交通大学
- 参赛队员: 左思成, 王鎏振, 张洪健, 揭春燕
- 指导老师: 文敏华



## 02 应用程序运行的硬件环境和软件环境

- 硬件设备：

CPU: AMD EPYC 7452 32-Core Processor

双节点，每节点双socket，每socket 32核心

- 软件环境：

OS: CentOS Linux release 7.9.2009

GCC compiler: GCC-4.8.5

Intel compiler: ICC-20.4.3

Intel MPI: 20.4.3

- 优化结果概要

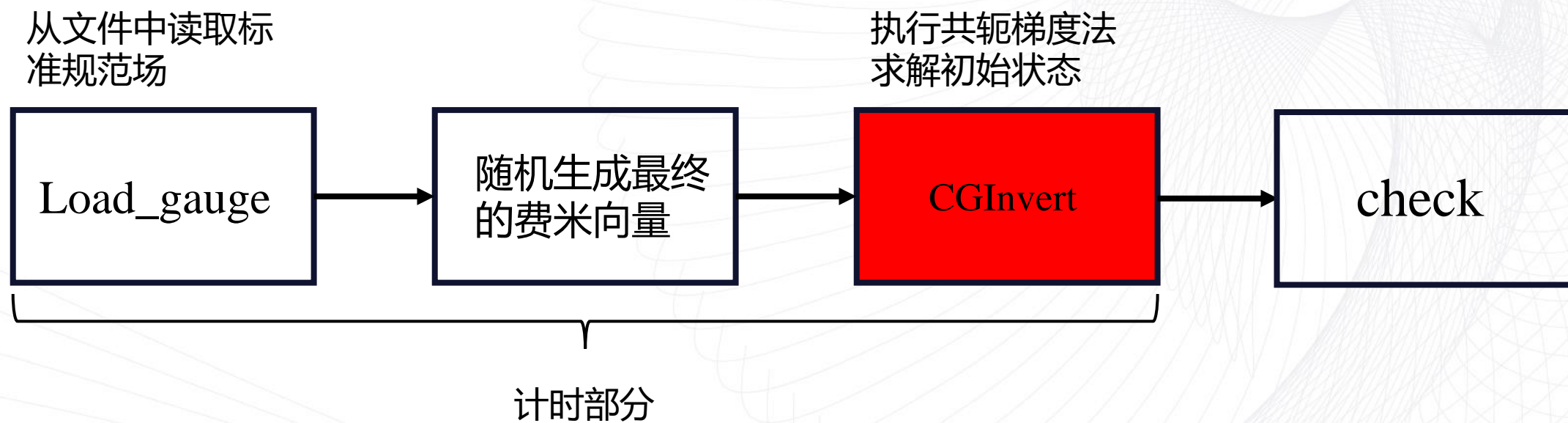
算例1: 46.99s -> 0.31s (~**150**倍加速)

算例2: 103.60s -> 0.78s (~**133**倍加速)

算例3: 550.49s -> 6.94s (~**79**倍加速)



## 03 应用程序的代码结构 (1/2)



代码的热点高度集中在CGInvert函数中，而热点中的热点是Dslash操作，即8个方向的矩阵乘向量

## 03 应用程序的代码结构 (2/2)

```

5  Rsd := 目标精度
6  M := Dslash(Uμ)
   /* 方程两侧同乘以 M† 保证正定
7  M' := M†M
8   $\vec{b}' := M^{\dagger}\vec{b}$ 
   /* 求解 M'x =  $\vec{b}'$  , CG
9   $\vec{x} :=$  猜测解
10 for n_cg < MaxCG do
11     计算  $\vec{x}' = M'\vec{x}$ 
12     计算残差 residual
13     if residual < Rsd then
14         Save  $\vec{x}$ 
15     else
16         Update  $\vec{x}$ 
17 Save  $\vec{x}$ 

```

CGInvert流程

$$M = (4 + m)\delta_{x,y} - \frac{1}{2} \sum_{\mu=0}^4 [(1 - \gamma_{\mu})U_{\mu}(x)\delta_{x+\mu,y} + (1 + \gamma_{\mu})U_{\mu}(x)\delta_{x-\mu,y}]$$

Dslash算符对应矩阵

DslashEE、DslashOO:  $(4+m)\delta_{x,y}$

$$\text{Dslashoffd: } -\frac{1}{2} \sum_{\mu=0}^4 [(1 - \gamma_{\mu})U_{\mu}(x)\delta_{x+\mu,y} + (1 + \gamma_{\mu})U_{\mu}(x)\delta_{x-\mu,y}]$$

Dslashoffd是整个Dslash运算的热点，以y+1方向为例，其计算内容如下：

$$\begin{bmatrix} U & 0 & 0 & U \\ 0 & U & -U & 0 \\ 0 & -U & U & 0 \\ U & 0 & 0 & U \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} \chi_0 \\ \chi_1 \\ \chi_2 \\ \chi_3 \end{bmatrix}$$

其中U为3\*3的标准规范场， $\chi_i$ 为3\*1的费米向量

## 04 优化方法

1. 替换编译器及编译选项
2. 拆分复数类并消除冗余运算
3. 使用CheckerBoarding预处理减小条件数
4. 使用BiCGSTAB算法替代CG算法
5. 混合精度优化
6. 访存优化
7. 调整运行参数



## 4.1 替换编译器及编译选项

- 默认: `mpicxx -std=c++11`
- 替换后: `mpiicpc -std=c++11 -Ofast -DNO_MPI_IO`

	Case-1	Case-2	Case-3
基准性能/s	46.995	103.603	550.487
优化后耗时/s	4.751	13.832	93.423
加速比	<b>9.89</b>	<b>7.49</b>	<b>5.89</b>



## 4.2 拆分复数类并消除冗余运算

- 将complex类分为实部和虚部两个数组存储
- 消除Dslash函数循环中的冗余运算
- 用memset代替for循环初始化
- 用乘倒数替换除法，用位运算代替模2

	Case-1	Case-2	Case-3
基准性能/s	46.995	103.603	550.487
优化后耗时/s	4.245	12.548	82.094
加速比	<b>11.07</b>	<b>8.26</b>	<b>6.71</b>

## 4.3 使用CheckerBoarding预处理减小问题条件数 (1/2)

通过奇偶预处理，可以将费米子矩阵M拆分为：

$$M = \begin{bmatrix} M_{ee} & M_{eo} \\ M_{oe} & M_{oo} \end{bmatrix}$$

通过舒尔补拆分分块矩阵M，得到：

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ M_{oe}M_{ee}^{-1} & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} M_{ee} & 0 \\ 0 & M_{oo} - M_{oe}M_{ee}^{-1}M_{eo} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & M_{ee}^{-1}M_{eo} \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \tilde{L}\tilde{M}U$$

问题转化为  $\tilde{M}\tilde{X} = L^{-1}b$

其中  $\tilde{X} = UX$

故求解出  $\tilde{X}$  后通过左乘  $U^{-1}$  可以得到  $X$

而L与U的逆分别为：

$$L^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -M_{oe}M_{ee}^{-1} & 1 \end{bmatrix}$$

$$U^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -M_{ee}^{-1}M_{eo} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (M_{ee} \text{ 为对角阵})$$

对  $\tilde{M}$ ，只需求解  $M_{oo} - M_{oe}M_{ee}^{-1}M_{eo}$  对应的线性方程组 → 待求解的线性方程组 **维度减半**

## 4.3 使用CheckerBoarding预处理减小问题条件数（2/2）

优化效果：

迭代步数↓/Case→	Case-1	Case-2	Case-3
预处理前/step	125	132	135
预处理后/step	51	51	53

	Case-1	Case-2	Case-3
基准性能/s	46.995	103.603	550.487
优化后耗时/s	1.341	3.737	28.017
加速比	<b>35.04</b>	<b>27.73</b>	<b>19.65</b>



## 4.4 使用BiCGSTAB算法替换CG算法

M本身不保证正定，使用CG算法必须先  
在方程两侧左乘M的共轭转置，而左乘M  
共轭转置也即 $D^T M$ 运算是非常耗时的。

BiCGSTAB方法**略去了额外的左乘M共轭**  
转置的运算，不仅减小了计算开销，还  
结合了最小残差法，使得**收敛更为平滑**。

迭代步数↓/Case→	Case-1	Case-2	Case-3
CG/step	51	51	53
BiCGSTAB/step √	19	20	22

	Case-1	Case-2	Case-3
基准性能/s	46.995	103.603	550.487
优化后耗时/s	0.598	1.624	12.463
加速比	<b>78.64</b>	<b>63.81</b>	<b>44.17</b>

## 4.5 混合精度优化

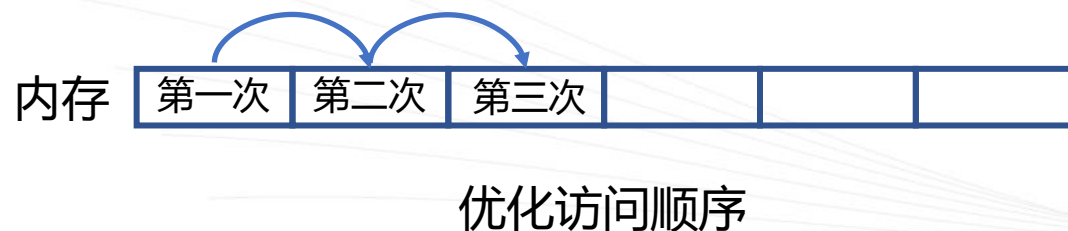
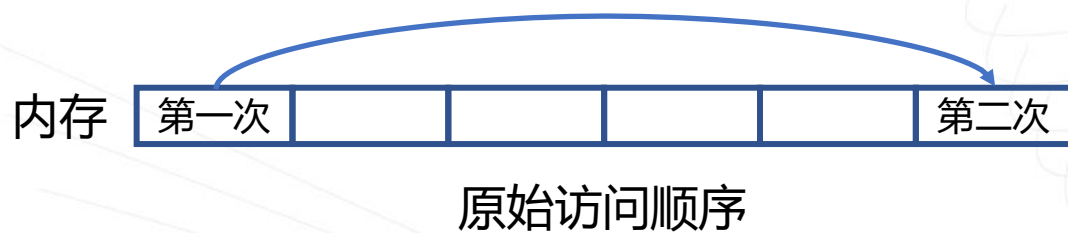
先用单精度迭代求解到指定精度，再改用双精度求得最终解

迭代步数↓/Case→	Case-1	Case-2	Case-3
单精度迭代步数	11	12	12
双精度迭代步数	9	10	10
总迭代步数	20	22	22

	Case-1	Case-2	Case-3
基准性能/s	46.995	103.603	550.487
优化后耗时/s	0.523	1.409	11.224
加速比	<b>89.93</b>	<b>73.54</b>	<b>49.05</b>

## 4.6 访存优化

将Dslash函数中的外层循环顺序由x->y->z->t改成t->z->y->x，减少指针每次的偏移量，改善数据访问的局部性。



	Case-1	Case-2	Case-3
基准性能/s	46.995	103.603	550.487
优化后耗时/s	0.346	0.891	7.521
加速比	135.63	116.33	73.20



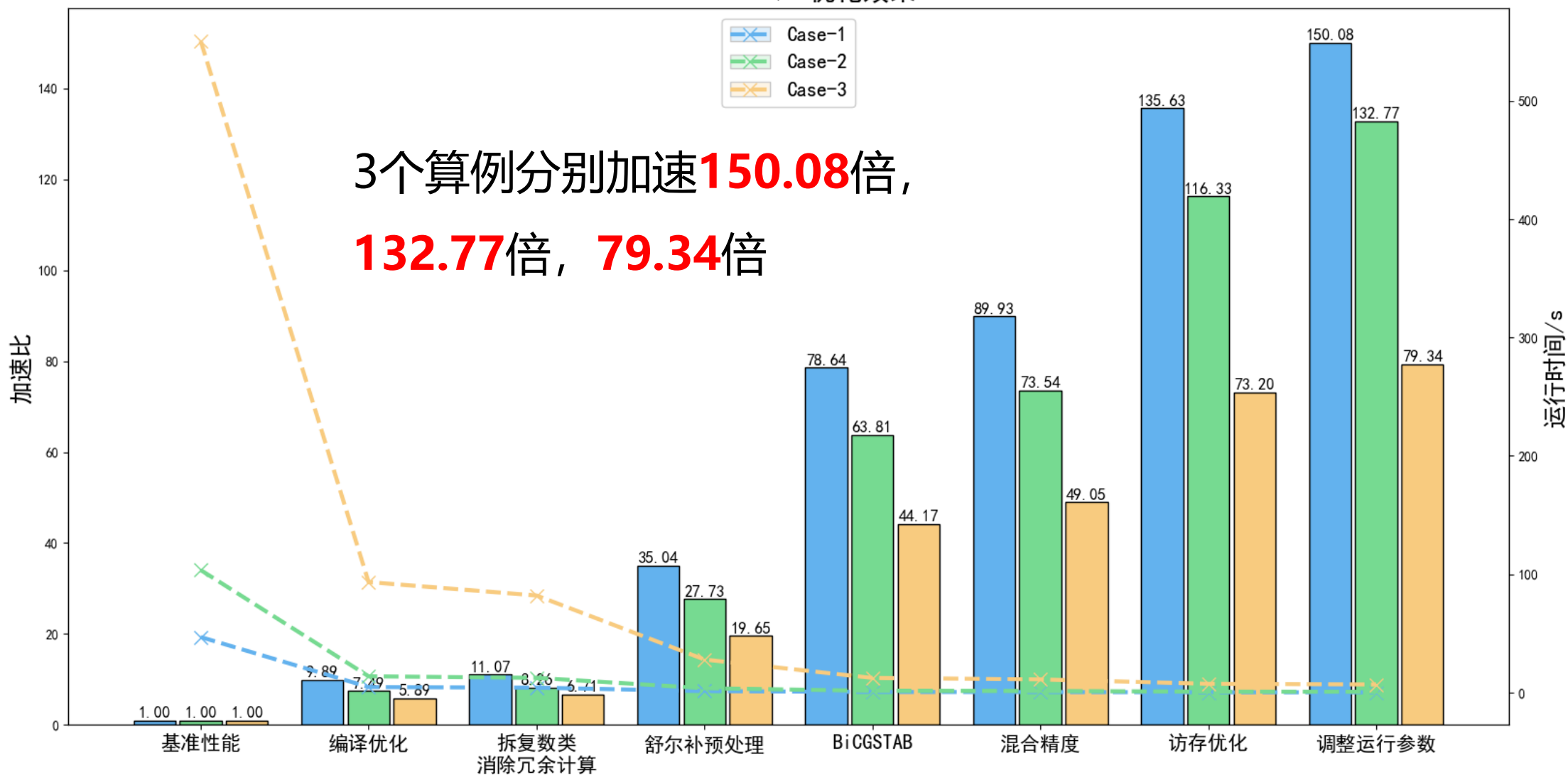
## 4.7 调整运行参数

- 将进程网格由  $4 \times 2 \times 2 \times 8$  改成  $2 \times 4 \times 4 \times 4$
- 调整进程排布, 进行进程绑定(sbatch -m block)
- 在满足精度的要求下调整迭代步数

	Case-1	Case-2	Case-3
基准性能/s	46.995	103.603	550.487
优化后耗时/s	0.313	0.780	6.938
加速比	<b>150.08</b>	<b>132.77</b>	<b>79.34</b>

## 05 程序运行结果

Lattice QCD优化效果



## 06 后续优化

- 合并循环
- 改进的混合精度
- 更优的进程网格分配
- 向量化
- 多重网格算法



# 感谢指导

THANKS FOR WATCHING

---

