# 智能编程语言算子开发与集成实验

# 1953729 吴浩泽

# 实验简介与说明

该实验是寒武纪陈云霁老师所著的《智能计算系统》自带的实验部分

该实验通过使用智能编程语言(BANGC)进行算子开发,对高性能库(CNML)算子进行扩展,并最终集成到编程框架(TensorFlow)中。这个实验的主要目的就是让大家熟悉使用 BANGC 语言进行 MLU 的算子开发,让大家认识到智能硬件对于目前一些特定任务,比如各种神经网络,卓越的加速作用。

# 实验目的

本实验通过智能编程语言实现 PowerDifference 算子,掌握使用智能编程语言进行算子 开发,扩展高性能库算子,并最终集成到 TensorFlow 框架中的方法和流程,使得完整的风 格迁移网络可以在 DLP 硬件上高效执行。

实验工作量:代码量约150行,实验时间约10小时。

# 背景介绍

### 编译器

CNCC 是将使用智能编程语言 (BCL) 编写的程序编译成 DLP 底层指令的编译器。为了填补高层智能编程语言和底层 DLP 硬件指令间的鸿沟, DLP 的编译器通过复杂寄存器分配、自动软件流水、全局指令调度等技术实现编译优化,以提升生成的二进制指令性能。开发者使用 BCL 开发自己的 DLP 端的源代码: 首先通过前端 CNCC 编译为汇编代码,然后汇编代码由 CNAS 汇编器生成 DLP 上运行的二进制机器码。

#### 调试器

CNGDB 是面向智能编程语言所编写程序的调试工具,能够支持搭载 DLP 硬件的异构平台调试,即同时支持 Host 端 C/C++ 代码和 Device 端 BCL 的调试,同时两者调试过程的切换对于用户而言也是透明的。此外,针对多核 DLP 架构的特点,调试器能同时支持单核和多核应用程序的调试。CNGDB 解决了异构编程模型调试的问题,提升了应用程序开发的效率。

为了使用 CNGDB 进行调试,在使用 CNCC 编译 BCL 文件时,需要使用-g 选项,在-O0 优化级别中来获取含有调试信息的二进制文件。

### 集成开发环境

CNStudio 是一款针对于 BCL 语言可在 Visual Studio Code 使用的编程插件,为了使 BCL 语言在编写过程中更加方便快捷, CNStudio 基于 VSCode 编译器强大的功能和简便的可视化操作提供包括语法高亮,自动补全和程序调试等功能。

### BCL 算子库

CNPlugin 是一款包含了一系列 BCL 算子的高性能计算库。通过 CNPlugin 算子库机制可以帮助 BCL, CNML 与框架之间协同工作,有机融合。CNPlugin 在 CNML 层提供一个接口,将 BCL 语言生成的算子与 CNML 的执行逻辑统一起来。

为了将 BCL kernel 函数与 CNML 结合运行, CNML 提供了一套相关 API 来达到这个目的,通过这种 API 运行的算子被称为 PluginOp。

# 实验环境

本节实验所涉及的硬件平台和软件环境如下:

- 硬件平台: 硬件平台基于前述的 DLP 云平台环境。
- 软件环境: 所涉及的 DLP 软件开发模块包括编程框架 TensorFlow、高性能库 CNML、运行时库 CNRT、编程语言及编译器。

# 实验内容

- **1. 算子实现:** 采用智能编程语言 BCL 实现 PowerDifference 算子并完成相应测试。首先,使用 BCL 的内置向量函数实现计算 Kernel,并利用 CNRT 接口直接调用 Kernel 运行并测试功能正确性;
- **2. 框架集成:** 通过高性能库 PluginOp 的接口对 PowerDifference 算子进行封装,使其调用方式和高性能库原有算子一致,将封装后的算子集成到 TensorFlow 框架中并进行测试,保证其精度和性能正确:
- 3. 在线推理: 通过 TensorFlow 框架的接口,在内部高性能库 CNML 和运行时库 CNRT 的配合下,完成对风格迁移模型的在线推理,并生成离线模型;
- **4. 离线推理:** 采用运行时库 CNRT 的接口编写应用程序,完成离线推理,并将其结果和第三步中的在线推理进行对比。

# 实验步骤

### 算子实现

为了实现 PowerDifference 算子,需要完成 Kernel 程序编写、运行时程序编写、Main程序编写和编译运行等步骤。

1. Kernel 程序编写 (plugin\_power\_difference\_kernel.mlu)

实验的主要内容需要完成\_\_mlu\_entry\_\_ 函数供 CNRT 或 CNML 调用。这样可供调用的 mlu entry 函数称为一个 Kernel。基于智能编程语言的 PowerDifference

(plugin\_power\_difference\_kernel.mlu) 具体实现在实验代码中

这个部分需要使用智能编程语言 BCL 实现 PowerDifference 算子,即需要补全/opt/AICSE-demo-

student/demo/style\_transfer\_bcl/src/bangc/PluginPowerDifferenceOp/plugin\_power\_difference\_kernel.h 和 plugin\_power\_difference\_kernel.mlu 文件

向量乘法的代码在 BANGC 语言中对应的代码是

\_\_bang\_mul(output, input\_1, input\_2, LEN)

同时需要注意算子的参数顺序和类型,因为这个会影响到后续使用时导入参数的顺序问题。\_\_mlu\_entry\_\_ void PowerDifferenceKernel(A, B, C, D, E)

这里可以看同文件路径下的 powerDiff.cpp 中,这个是后续需要使用的单算子测试程序,里面对于参数的导入顺序分别是输入 mlu\_input1,输入 mlu\_input2,次方数 pow,输出结果 mlu\_output 以及向量长度 dims\_a。这里推荐使用给出的参数顺序和数据类型,减少后续修改的代码数量。

cnrtKernelParamsBufferAddParam(params, &mlu\_input1, sizeof(half\*));

cnrtKernelParamsBufferAddParam(params, &mlu\_input2, sizeof(half\*));

cnrtKernelParamsBufferAddParam(params, &pow, sizeof(int));

cnrtKernelParamsBufferAddParam(params, &mlu\_output, sizeof(half\*));

cnrtKernelParamsBufferAddParam(params, &dims\_a, sizeof(int));

这要求我们必须在计算前先使用 memcpy 将数据从 GDRAM 拷贝到 NRAM 上。 在计算完成后也要将结果从 NRAM 拷贝到 GDRAM 上。第二是向量操作的输入规模必须对 齐到 64 的整数倍。在这里程序将数据对齐到 256。

由于 NRAM 大小的限制,不能一次性将所有数据全部拷贝到 NRAM 上执行,因此需要对原输入规模进行分块。这里分块的规模在满足 NRAM 大小和函数对齐要求的前提下由用户指定,这里设置为 256 (ONELINE)。分块的重点在于余数段的处理。由于通常情况下输入不一定是 256 的倍数,所以最后会有一部分长度小于 256,大于 0 的余数段。

#### 2. 运行时程序编写(powerDiff.cpp)

运行时程序通过利用运行时库 CNRT 的接口调用 BCL 算子来实现。首先声明被调用的算子实现函数,然后在 MLUPowerDifferenceOp 中通过一系列 CNRT 接口的调用完成,包括: 使用 cnrtKernelParamsBuffer 来设置 PowerDifference 算子的输入参数,通过 cnrtlnvokeKernel 来调用算子 Kernel 函数(PowerDifferenceKernel),最后完成计算后获取输出结果并销毁相应资源。

### 3. Main 程序编写 (main.cpp)

Main 程序首先读取文件 in\_x.txt 和 in\_y.txt 中的数据加载到内存中,然后调用上一步 定义的 MLUPowerDifferenceOp 函数对输入数据进行计算,并将结果输出到文件 out.txt 中。其中会统计计算时间,并得到和 CPU 运算结果相对比的错误率

#### 4. 编译运行(power\_diff\_test)

完成上述代码的编写后,需要编译运行该程序。调用编译器 CNCC 将算子实现函数编译成为 powerdiffkernel.o 文件,然后通过 Host 的 g++ 编译器,将其和 powerDiff.cpp, main.cpp 等文件一起编译链接成最终的 power\_diff\_test 可执行程序。

### 框架集成

为了将前述 PowerDifference 算子集成至 TensorFlow 框架中,需要完成 PluginOp 接口封装、DLP 算子集成和算子测试等步骤。

### 1. PluginOp 接口封装

如前所述,CNML 通过 PluginOp 相关接口提供了用户自定义算子和高性能库已有算子协同工作机制。因此,在完成 PowerDifference 算子的开发后,可以利用 CNML PluginOp 相关接口封装出方便用户使用的 CNPlugin 接口(包括 PluginOp 的创建、计算和销毁等接口),使用户自定义算子和高性能库已有算子有一致的编程模式和接口。

PluginOp 接口封装的部分示例代码,主要包括算子构建接口 Create、单算子运行接口 Compute 函数的具体实现。函数定义在 plugin\_power\_difference\_op.cc 中,声明在 cnplugin.h 中。

算子构建接口 Create 函数:通过调用 cnmlCreatePluginOp 传递 BCL 算子函数指针、输入和输出变量指针完成算子创建。创建成功后可以得到 cnmlBaseOp\_t 类型的指针。算子的相关参数需要使用 cnrtKernelParamsBuffer\_t 的相关数据结构和接口创建。

单算子运行接口 Compute 函数:通过调用 cnmlComputePluginOpForward 利用前面创建的 cnmlBaseOp\_t 的指针和输入输出变量指针完成上述计算过程。注意单独的 Compute 函数主要是在非融合模式下使用。

由于本算子的功能本身比较简单,所以参数(例如 power 和 len)采用了在 Create 时直接传递的方式。如果参数比较复杂则建议使用 OpParam 机制,将参数打包定义结构体来完成参数传递。

### 2. **DLP** 算子集成

为了使 DLP 硬件往 TensorFlow 框架中的集成更加模块化,我们对高性能库 CNML 算子进行了多个层次的封装,自项向下包含以下几个层次:

- 最终运行的算子类 MLUOpKernel:继承 TensorFlow 中的 OpKernel 类,作为与 TensorFlow 算子层的接口;
- 封装 MLUStream 成员函数:与 MLUOpKernel 类接口关联,负责 MLU 算子的实例化并与运行时队列结合;
- 定义 MLUOps: 负责 TensorFlow 算子的 DLP 实现,可以是单算子也可以是内存拼接的算子。完成对底层算子的调用后实现完整 TensorFlow 算子的功能供 MLUStream 部分调用;
- 对 CNPlugin 封装的 MLULib: 对 CNML 和 CNRT 接口的直接封装供 MLUOps 调用,只包含极少的 TensorFlow 数据结构。

上述四个层次自项向下连接了 TensorFlow 内部的 OpKernel 和 DLP 所提供的高性能库及运行时库,因此在 TensorFlow 中集成 DLP 算子涉及上面各层次。集成的整体流程主要包括: 算子注册、定义 MLULib 层接口、定义 MLUOps 层接口、定义 MLUStream 层接口以及定义 MLUOpKernel 层接口并注册。

除了以上层次,还需要算子注册,定义 MLULib 层接口,定义 MLUOp 层接口,定义 MLUStream 层接口,定义 MLUOpKernal 层接口

#### 3. 算子测试

在新增自定义的 PowerDifference 算子与 TensorFlow 框架的集成完后,用户需要使用 Bazel 重新编译 TensorFlow,然后即可使用 Python 侧的 API 对新集成的算子功能进行测试。

由于对用户的 API 是一致的,用户在测试时需要通过环境变量来配置该算子的实现是调用 CPU 还是 DLP 版本。该部分代码位于 power\_difference\_test\_bcl.py。

## 在线推理

针对完整的 pb 模型推理,在框架层集成了 DLP 算子后,在创建 TensorFlow 的执行图时,会自动将这些算子分配到 DLP 上计算,无需使用者显式指定。具体而言,使用新编译的 TensorFlow 重复执行一次即可。可以看到,新集成了 DLP 上的 PowerDifference 算子后,

整个 pb 模型可以完整地跑在 DLP 上,且性能相较于纯 CPU 版本和部分 CNML 版本都有显著的提升。

### 离线推理

通过前一小节的在线推理,可以得到不分段实时风格迁移的离线模型。在实际场景中,为了尽可能提高部署的效率,通常会选择离线部署的方式。离线与在线的区别在于其脱离了 TensorFlow 编程框架和高性能库 CNML,仅与运行时库 CNRT 相关,减少了不必要的开销,提升了执行效率。

在编写离线推理工程时, DLP 目前仅支持 C++ 语言。与在线推理相似, 离线推理主要包含:输入数据前处理、离线推理及后处理。下面详细介绍具体的实现代码。

#### 1. 主函数

主函数主要用于串联整体流程,该部分代码位于 src/style transfer.cpp。

### 2. 数据前处理

常见的数据前处理包括减均值、除方差、图像大小 Resize、图像数据类型转换(例如 Float 和 INT 转换)、RGB 转 BGR 转换等等。具体需要哪些预处理需要与原神经网络模型对齐。以 Resize 操作为例,可以调用 OpenCV 中的 Resize 函数 cv::resize(sample, sample\_resized, cv::Size(256,256));该函数参数分别对应输入、输出和 Resize 的目标大小等。该部分代码位于 src/data\_provider.cpp 中。

#### 3. 离线推理

离线推理部分主要是使用 CNRT API 运行离线模型。其主要流程包括以下步骤:

第一步将磁盘上的离线模型文件载入并抽取出 CNRT Function。一个离线模型文件中可以存储多个 Function,但是多数情况下离线模型文件中只有一个 Function,这取决于离线模型生成时框架层的设置。本实验中由于所有算子都可以在 DLP 上运行,经过 CNML 算子间融合处理之后只有一个 Function。

第二步要准备 Host 与 Device 的输入输出内存空间和数据。由于 DLP 的异构计算特征,需要先在 Host 端准备好数据后再将其拷贝到 Device 端,所以在此之前也要先分别在 Device 端和 Host 端分配相应内存空间。其中需要注意的是数据类型(例如 INT 或 Float)和存储格式(例如 NCHW 或 NHWC)在 Host 端和 Device 端之间可能会不同,所以在做数据拷贝前要先完成相应的转换。

第三步主要和 DLP 设备本身相关。包括设置运行时上下文、绑定设备、将计算任务下发到队列等。

第四步将计算结果拷回 Host 端并完成相关的数据转换。

最后一步将上面申请的所有内存和资源释放。上述代码位于 src/inference.cpp 中。

#### 4. 后处理

这部分主要完成将计算结果保存成图片,具体代码位于 src/post\_processor.cpp 中。

#### 5. 编译运行

这里借助 CMake 工具完成对整个项目的编译管理,具体代码在 CMakeList.txt 中。

```
CMUL: 7.2.1 c8ada41
CMUL:
```

使用 CPU 时,算子消耗的时间是 66.134 毫秒。使用 MLU 时,BCL 算子的时间是 36.881 毫秒,错误率是 0.075%,低于 0.1%

```
1 | comput BCL op cost 294.717073441ms
2 | comput op cost 225.753068924ms
3 | err rate= 5.8923983536261504e-06
4 |
```