МОСКОВСКИЙ АВИАЦИОННЫЙ ИНСТИТУТ (НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ)

Институт №8 «Информационные технологии и прикладная математика» Кафедра 806 «Вычислительная математика и программирование»

Лабораторная работа №4 по курсу «Параллельная обработка данных»

Сортировка чисел на GPU. Свертка, сканирование, гистограмма.

Выполнил: М.А. Бронников

Группа: М8О-407Б

Преподаватели: К.Г. Крашенинников,

А.Ю. Морозов

Условие

Цель работы: Ознакомление с фундаментальными алгоритмами GPU: свертка (reduce), сканирование (blelloch scan) и гистограмма (histogram). Реализация одной из сортировок на CUDA. Использование разделяемой и других видов памяти. Исследование производительности программы с помощью утилиты nvprof.

Вариант №2: Сортировка подсчетом.

Программное и аппаратное обеспечение компьютера:

Device: GeForce GT 545

Размер глобальной памяти: 3150381056 Размер константной памяти: 65536 Размер разделяемой памяти: 49152

Регистров на блок: 32768

Максимум потоков на блок: 1024 Количество мультипроцессоров : 3

OS: Linux Mint 20 Cinnamon

Редактор: VSCode Машины в кластере:

1. Intel(R) Core(TM) i7-3770 CPU @ 3.40GHz, 16 Gb, GeForce GTX 1050, 2 Gb

2. Intel(R) Core(TM) i7-3770 CPU @ 3.40GHz, 16 Gb, GeForce GT 545, 3 Gb

3. Intel(R) Core(TM) i7-4770 CPU @ 3.40GHz, 16 Gb, GeForce GTX 650, 2 Gb

4. Intel(R) Core(TM) i7-3770 CPU @ 3.40GHz, 12 Gb, GeForce GT 530, 2 Gb

5. Intel(R) Core(TM) i7-4770 CPU @ 3.40GHz, 8 Gb, GeForce GT 530, 2 Gb

Все машины соединены гигабатным ethernet и находятся в подсети 10.10.1.1/24. В качестве операционной системы установлена Ubuntu 16.04.6 LTS. Версии софта: mpirun 1.10.2, g++4.8.4, nvcc 7.0

Метод решения

Сортировку подсчетом можно разбить на 3 части:

- 1. Подсчет количества повторений для каждого из значений в диапазоне. (Гистограмма)
- 2. Подсчет префиксных сумм от гистограммы чтобы получить. (Inclusive Scan)
- 3. Получение отсортированной последовательности на основе полученной префиксной суммы.

Поскольку первый и третий этапы алгоритма примитивны, стоит рассказать об особенностях алгоритма сканнирования.

Алгоритм сканнирования предложенный Blelloch позволяет эффективно расчитывать префиксные суммы в этапа с использованием разделяемой памяти, однако только для одного блока. Для того, чтобы получить префиксную сумму для неограниченных данных следует использовать технику scan and propagate, которая позволяет искать

рекурсивно преффиксные суммы для последовательности любой длины следующим образом:

- 1. Расчитывается алгоритм сканирования для каждого блока.
- 2. Для получения сканирования для всей последовательности следует добавить сумму всех элементов массива до текущего блока ко всем элементам текущего блока. Для того, чтобы расчитать эти суммы следует воспользоваться scan-ом для массива последних элементов каждого из блоков.
- 3. Расчет этиого сканирования запускается рекурсивно, пока количество запускаемых блоков не станет равным 1.

Описание программы

Алгоритм сканирования был описан выше и имеет следующую реализацию:

```
void block scan(const uint32 t tid, uint32 t* data, uint32 t* shared temp, const uint32 t
size){
uint32 t ai = tid, bi = tid + (size >> 1);
// Block A:
uint32 t bank offset a = AVOID OFFSET(ai);
uint32 t bank offset b = AVOID OFFSET(bi);
uint32 t offset = 1;
shared temp[ai + bank offset a] = data[ai];
shared temp[bi + bank offset b] = data[bi];
// up-sweep pass
for(uint32_t d = size >> 1; d > 0; d >>= 1, offset <<= 1){
syncthreads(); // before next change of shared mem we need to sync last access
if(tid < d)
// Block B:
uint32 t a idx = offset*((tid << 1) + 1) - 1;
uint32_t b_i dx = offset*((tid << 1) + 2) - 1;
a idx += AVOID OFFSET(a idx);
b idx += AVOID OFFSET(b idx);
shared_temp[b_idx] += shared_temp[a_idx];
}
}
if(!tid){
shared temp[size -1 + AVOID OFFSET(size - 1)] = 0;
offset >>=1;
```

```
for(uint32 t d = 1; d < size; d <<= 1, offset >>= 1){
 syncthreads(); // before next change of shared mem we need to sync last access
if(tid < d)
// Block D:
uint32 t a idx = offset*((tid << 1) + 1) - 1;
uint32 t b idx = offset*((tid << 1) + 2) - 1;
a idx += AVOID OFFSET(a idx);
b idx += AVOID OFFSET(b idx);
uint32 t t = shared temp[a idx];
shared temp[a idx] = shared temp[b idx];
shared temp[b idx] += t;
}
}
syncthreads();
data[ai] += shared temp[ai + bank offset a];
data[bi] += shared temp[bi + bank offset b];
}
global
void scan step(uint32 t* data in, const uint32 t size){
shared uint32 t temp[THREADS X2 * sizeof(uint32 t)];
const uint32 t thread id = threadIdx.x;
const uint32 t start = blockIdx.x * THREADS X2;
const uint32 t step = THREADS X2 * gridDim.x;
for(uint32 t offset = start; offset < size; offset += step){</pre>
// launch scan algo for block
block scan(thread id, &data in[offset], temp, THREADS_X2);
}
}
```

Алгоритм расчета сканирования был реализован на основе [2] таким образом, чтобы избежать конфликты при обращении с памятью. Для этого служит макрос, который зависит от количества банков памяти:

```
#define AVOID OFFSET(n) ((n) >> NUM BANKS + (n) >> (LOG NUM BANKS << 1))
```

С расчетом скана для генеральной последовательности помогает справиться рекурсивный алгоритм на хосте, недостатком которого является выделение нового блока памяти на каждом шаге алгоритма.

Для расчета гистограммы использование разделяемой памяти проблематично, поскольку большой диапазон значений не позволяет эффективно работать со всем спектром значений в разделяемой памяти. Однако этот же диапазон в среднем

```
позволяет избежать конфликтов в глобальной памяти, поскольку потоки будут реже
обращаться в одинаковые ячейки. Код ядра гистограммы:
global
void compute histogram(uint32 t* histogram, const int32 t* data, const uint32 t
data size){
uint32 t step = blockDim.x * gridDim.x;
<u>uint32 t start</u> = threadldx.x + blockldx.x*blockDim.x;
// compute statistic for each value with step
for(uint32 t i = start; i < data size; i += step){
atomicAdd(&histogram[data[i]], 1);
}
}
Код сортировки в таком случае будет выглядеть следующим образом:
void cuda count sort(int32 t* h data, const uint32 t size){
uint32 t* d counts;
int32 t* d data;
throw_on_cuda_error(cudaMalloc((void**)&d_data, size*sizeof(int32_t)));
throw on cuda error(cudaMalloc(
(void**)&d counts,
compute offset(INT LIMIT, THREADS X2)*sizeof(uint32_t))
throw on cuda error(cudaMemcpy(d data, h data, sizeof(int32 t)*size,
cudaMemcpyHostToDevice));
throw_on_cuda_error(cudaMemset(d_counts, 0, INT_LIMIT*sizeof(uint32_t)));
compute histogram<<<MAX BLOCKS, THREADS>>>(d counts, d data, size);
throw on cuda error(cudaGetLastError()); // catch errors from kernel
cudaThreadSynchronize();
scan(d counts, INT LIMIT);
// step 3: change input to true order
sort by counts<<<MAX BLOCKS, THREADS>>>(d_data, d_counts, INT_LIMIT);
throw on cuda error(cudaGetLastError()); // catch errors from kernel
// copy data back:
throw on_cuda_error(cudaMemcpy(h_data, d_data, sizeof(int32_t)*size,
cudaMemcpyDeviceToHost));
// Free data:
throw on cuda error(cudaFree(d data));
throw on cuda error(cudaFree(d counts));
}void cuda_count_sort(int32_t* h_data, const uint32_t size){
 // device data:
 uint32 t* d counts;
 int32 t* d data;
```

```
// alloc data with overheap for scan algo
 throw on cuda error(cudaMalloc((void**)&d data, size*sizeof(int32 t)));
throw on cuda error(cudaMalloc(
    (void**)&d counts,
 compute_offset(INT_LIMIT, THREADS_X2)*sizeof(uint32_t))
// copy data into buffers
throw on cuda error(cudaMemcpy(d data, h data, sizeof(int32 t)*size,
cudaMemcpyHostToDevice));
throw on cuda error(cudaMemset(d counts, 0, INT LIMIT*sizeof(uint32 t))); // init
histogram with zero
// step 1: compute histogram
compute histogram<<<MAX BLOCKS, THREADS>>>(d counts, d data, size);
throw on cuda error(cudaGetLastError()); // catch errors from kernel
cudaThreadSynchronize(); // wait end
// step 2: prefix sums(inclusive scan) of histogram
scan(d_counts, INT_LIMIT);
// step 3: change input to true order
sort by counts<<<MAX BLOCKS, THREADS>>>(d data, d counts, INT LIMIT);
throw_on_cuda_error(cudaGetLastError()); // catch errors from kernel
// copy data back:
 throw on cuda error(cudaMemcpy(h data, d data, sizeof(int32 t)*size,
cudaMemcpyDeviceToHost));
// Free data:
throw on cuda error(cudaFree(d data));
throw on cuda error(cudaFree(d counts));
}
```

Заполнение значений в отсортрованном порядке не представляет особой информационной ценности, однако при его реализации я вдохновлялся источником [1].

Результаты:

Для того, чтобы проанализировать работу алгоритма на больших данных я воспользовался профилировщиком nvprof. Версия программы без оптимизации для уменьшения количества конфликтов банков памяти:

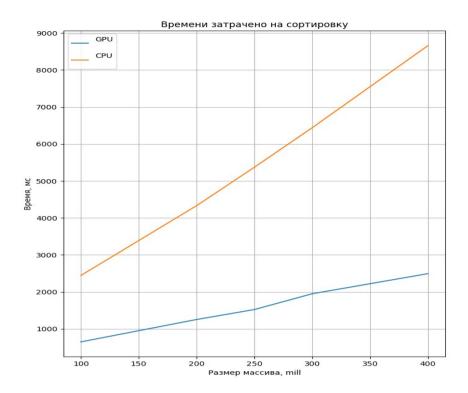
```
user/alges-ver-172:-/POF/labSS nypor -e divergent_branch_global_store_transaction, it_shared_bank_conflict, it_local_load_hit -n sn_efficiency ./run < input.txt > output.txt > output.txt
```

Когда как с оптимизацией мы получаем:

```
==21734== Profitling application: ./run
==21734== Event result:
==21734== Profitling application: ./run
==21734== Profitling application: ./run
==21734== Event result:
==21734== Metric r
```

Как мы можем заметить, уменьшилось количество конфликтов в банках разделяемой памяти. Отмечу также в качестве недостатка алгоритма заполнения отсортированной последовательности — высокую дивергенцию нитей.

Выигрыш от использования GPU позволяет оценить следующий график:



Выводы

Сортировки — одно из самых важных и фундаментальных семейств алгоритмов классической информатики и трудно переоценить как их значимость, так и важность скорости их работы. Поэтому глупо пренебрегать любыми методами, которые позволяют получить необходмый результат в сжатые сроки. В этом нам и приходит на помощь GPU, который позволяет распараллелить алгоритмы сортировки.

В этой работе я научился реализовывать сортировку подсчетом с помощи классических алгоритмов в области параллельной обработки данных — scan и histogram, которые реализовал самостоятельно. Наиболее трудным в реализации мне показался алгоритм scan, поскольку он требует использование разделяемой памяти и его нетривиально применить на последовательности любой длины, что заставляет пользоваться рекурсией.

Источники

- 1. https://www.researchgate.net/publication/245542734 заполнение сортированных значений.
- 2. https://developer.nvidia.com/gpugems/gpugems3/part-vi-gpu-computing/chapter-39-parallel-prefix-sum-scan-cuda scan