# 体系结构Lab5 数据级并行

PB19000015 贾欣宇

#### 体系结构Lab5 数据级并行

CPU

三种实现的性能差异

分块参数对 AVX 分块方法性能的影响

其他矩阵乘法的优化方式

GPU

三种实现的性能差异

GPU 方法参数对性能的影响

GPU 分块方法参数对性能的影响

#### **CPU**

#### 三种实现的性能差异

三种方法进行规模为 64\*64 至 2048\*2048 的矩阵乘法用时如下表,其中 AVX 分块方法使用大小为 32\*32 的块.

| 规模   | 基础方法用时      | AVX 方法用时    | AVX 分块方法用时  |
|------|-------------|-------------|-------------|
| 64   | 0.000 606 s | 0.000 134 s | 0.000 219 s |
| 128  | 0.004 963 s | 0.001 120 s | 0.001 367 s |
| 256  | 0.047 524 s | 0.010 030 s | 0.009 994 s |
| 512  | 0.540 867 s | 0.111 728 s | 0.085 713 s |
| 1024 | 4.338 142 s | 0.894 085 s | 0.692 586 s |
| 2048 | 95.078 06 s | 17.859 58 s | 6.108 356 s |

可见 AVX 方法和 AVX 分块方法性能均优于基础方法; 当数据规模较小时, AVX 方法优于 AVX 分块方法, 数据规模较大时, AVX 分块方法优于 AVX 方法.

AVX 方法和 AVX 分块方法性能较优的原因是它们实现了一定并行处理; 当数据规模较小时,数据规模接近于 AVX 分块方法的块大小,此时 AVX 分块方法的加速程度较小,无法弥补增加的预处理时间;数据规模较大时 AVX 分块方法对 cache 局部性利用充分的优势得以显现,性能也优于 AVX 方法.

# 分块参数对 AVX 分块方法性能的影响

以 AVX 分块方法在块大小为 16\*16 至 128\*128 情况下进行规模为 1024\*1024 的矩阵乘法用时如下表:

| 块大小 | 用时          |
|-----|-------------|
| 16  | 0.710 957 s |
| 32  | 0.692 586 s |
| 64  | 0.763 671 s |
| 128 | 0.950 402 s |

可见分块过小或过大都会降低性能.

分块过小时,虽然可以较为充分的利用 cache 的局部性,但为此在每次循环前后增加的处理用时很长,得不偿失;分块过大时,不能很好的利用 cache 局部性,性能较差.

### 其他矩阵乘法的优化方式

• 循环展开: 循环展开可以产生更让多指令级并行的机会, 提高性能;

• 多处理器: 让程序运行在多个处理器上, 随着处理器线程数增加, 程序性能也会提高.

#### **GPU**

### 三种实现的性能差异

三种方法进行规模为 128\*128 至 2048\*2048 的矩阵乘法用时如下表,其中 GPU 分块方法使用大小为 8\*8 的块.

| 规模   | 基础方法用时      | GPU 方法用时     | GPU 分块方法用时   |
|------|-------------|--------------|--------------|
| 128  | 4.963 ms    | 0.053 120 ms | 0.045 088 ms |
| 256  | 47.524 ms   | 0.251 583 ms | 0.092 385 ms |
| 512  | 540.867 ms  | 1.215 33 ms  | 0.334 75 ms  |
| 1024 | 4338.142 ms | 1.977 46 ms  | 1.953 10 ms  |
| 2048 | 95078.06 ms | 7.824 3 ms   | 7.866 2 ms   |

可见 GPU 方法和 GPU 分块方法性能均优于基础方法; 当数据规模较小时, GPU 分块方法优于 GPU 方法, 数据规模较大时, 二者较为接近.

两种 GPU 方法均实现了并行处理,因此效率优于基础方法; GPU 分块方法利用了访存更快的 shared memory ,效率更高.

# GPU 方法参数对性能的影响

为了保证计算的可进行性,gridsize 取决于blocksize 和数据规模. 以 GPU 方法在blocksize 为  $8*8 \pm 64*64$  情况下进行规模为 1024\*1024 的矩阵乘法用时如下表:

| blocksize | 用时          |
|-----------|-------------|
| 8         | 1.954 29 ms |
| 16        | 1.977 46 ms |
| 32        | 7.656 55 ms |
| 64        | 9.519 88 ms |

可见 blocksize 过大时性能显著下降.

blocksize 过大时,可能超出硬件设备支持的范畴,导致部分退化为串行处理,显著降低性能.

### GPU 分块方法参数对性能的影响

为了保证计算的可进行性, gridsize 取决于 blocksize 和数据规模. 以 GPU 分块方法在 BLOCK 大小为 8\*8, blocksize 为 8\*8至 64\*64 情况下进行规模为 1024\*1024 的矩阵乘法用时如下表:

| blocksize | 用时          |
|-----------|-------------|
| 8         | 1.961 80 ms |
| 16        | 1.953 10 ms |
| 32        | 1.341 30 ms |
| 64        | 1.358 70 ms |

以 GPU 分块方法在 blocksize 为 32\*32, BLOCK 大小为 8\*8 至 32\*32 情况下进行规模为 1024\*1024 的矩阵乘法用时如下表:

| В L ОСК 大小 | 用时          |
|------------|-------------|
| 8          | 1.341 30 ms |
| 16         | 1.549 30 ms |
| 32         | 6.457 21 ms |

可见 blocksize 增大时性能有所上升,而 BLOCK 大小过大时性能显著下降.

BLOCK 大小过大时,数据可能超出 shared memory 能容纳的范围,部分退化为串行处理,导致性能降低; blocksize 与 BLOCK 大小接近时,分块带来的性能提升可能被预处理带来的消耗所抵消,使性能有所下降.