

## Emmanuel Podestá Junior

Orientação: Márcio B. Castro (UFSC)

Departamento de Informática e Estatística (INE) Universidade Federal de Santa Catarina (UFSC) emmanuel.podesta@grad.ufsc.br

21 Junho 2018





## Contexto

#### Contexto

MPPA-256

### Proposta

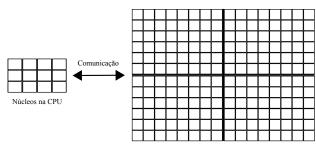
Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos

- Aplicações complexas podem sobrecarregar a CPU
- Arquiteturas auxiliares
  - Ex.: Aceleradores
- Computação de Alto Desempenho
  - CPU e aceleradores (GPUs, manycores)
  - Maiores ganhos em desempenho







## Contexto

#### Introdução

#### Contexto

Esqueletos Paraleli Padrão Estêncil

MPPA-256

Proposta

Contribuições Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

Referências

### **Dificuldades**

- Programação Híbrida
- Comunicação entre CPUs e aceleradores
- Particionamento inteligente de tarefas



# **Esqueletos Paralelos**

Introdução

Esqueletos Paralelos Padrão Estêncil

Framework PSk MPPA-256

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

Referências

## Existem vários padrões paralelos [McCool, 2010]

- Map, reduce, scan, estêncil, entre outros.
- Esqueletos abstraem os padrões paralelos
- Complexidade reduzida

## Frameworks baseados no padrão estêncil:

- SkelCL [Steuwer et al., 2011]
- SkePU [Enmyren and Kessler, 2010]
- PSkel [Pereira et al., 2015]



#### Introdução

Contexto

### Padrão Estêncil

Framework PS MPPA-256

#### Proposta

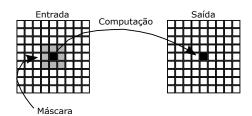
Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

- Cada célula da matriz é computada em função dos valores de seus vizinhos
- Computação Iterativa





#### Introdução

Contexto

### Padrão Estêncil

Framework Pt MPPA-256

#### Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

```
void jacobi(int tsteps, int N, float *A, float *B){
  int t, i, j;
  float c1 = 0.2:
 for (t = 0; t < tsteps; t++){
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        B[i,j] = c1 * (A[i,j] + A[i,j-1] + A[i,j+1]
                    + A[i+1,j] + A[i-1,j]);
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        A[i,j] = B[i,j]
```



#### Introdução

Contexto

Esqueletos Paralel Padrão Estêncil

Framework PSk

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

```
void jacobi(int tsteps, int N, float *A, float *B){
  int t, i, j;
  float c1 = 0.2:
 for (t = 0; t < tsteps; t++){
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        B[i,j] = c1 * (A[i,j] + A[i,j-1] + A[i,j+1]
                    + A[i+1,j] + A[i-1,j]);
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
       A[i,j] = B[i,j]
```



#### Introdução

Contexto

Esqueletos Parale Padrão Estêncil

Framework PSke

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

```
void jacobi(int tsteps, int N, float *A, float *B){
 int t, i, j;
  float c1 = 0.2:
 for (t = 0; t < tsteps; t++){
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        B[i,j] = c1 * (A[i,j] + A[i,j-1] + A[i,j+1]
                    + A[i+1,j] + A[i-1,j]);
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
       A[i,j] = B[i,j]
```



Padrão Estêncil

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

```
void jacobi(int tsteps, int N, float *A, float *B){
  int t, i, j;
  float c1 = 0.2:
  for (t = 0; t < tsteps; t++){</pre>
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        B[i,j] = c1 * (A[i,j] + A[i,j-1] + A[i,j+1]
                     + A[i+1,j] + A[i-1,j]);
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        A[i,j] = B[i,j]
```



#### Introdução

Contexto

Esqueletos Parale Padrão Estêncil

Framework PSke

Proposta

.,...

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

```
void jacobi(int tsteps, int N, float *A, float *B){
 int t, i, j;
  float c1 = 0.2:
 for (t = 0; t < tsteps; t++){
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        B[i,j] = c1 * (A[i,j] + A[i,j-1] + A[i,j+1]
                    + A[i+1,i] + A[i-1,i]);
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
       A[i,j] = B[i,j]
```



#### Introdução

Contexto

Esqueletos Paralei Padrão Estêncil

Framework P

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

```
void jacobi(int tsteps, int N, float *A, float *B){
 int t, i, j;
  float c1 = 0.2:
 for (t = 0; t < tsteps; t++){
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        B[i,j] = c1 * (A[i,j] + A[i,j-1] + A[i,j+1]
                    + A[i+1,j] + A[i-1,j]);
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        A[i,j] = B[i,j]
```



Padrão Estêncil

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

```
void jacobi(int tsteps, int N, float *A, float *B){
 int t, i, j;
  float c1 = 0.2:
 for (t = 0; t < tsteps; t++){
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        B[i,j] = c1 * (A[i,j] + A[i,j-1] + A[i,j+1]
                    + A[i+1,i] + A[i-1,i]);
    for (i = 1; i < N-1; i++)
      for (j = 1; j < N-1; j++)
        A[i,j] = B[i,j]
```



Framework PSkel

Contribuições

Implementação

Conclusões e

Referências

## Objetivo

Oferecer suporte para execução paralela de aplicações do padrão estêncil em ambientes heterogêneos (CPU e GPU) [Pereira et al., 2015]

### **Funcionamento**

- O usuário descreve o kernel principal da computação estêncil
- O framework se encarrega de distribuir a computação na CPU e GPU
- Transferências de dados e particionamento de tarefas de maneira transparente



\_\_parallel\_\_ void

int x, int y){

void main(){

```
Introdução
```

Padrão Estêncil

Framework PSkel

Proposta

Contribuições

Implementação

Trabalhos **Futuros** 

Referências

```
/* ... */
Resultados
                        Array2D < float > input(A,M,N);
Conclusões e
                        Array2D < float > output(B, M, N);
                        int neighbors = \{\{0,1\}, \{-1,0\}, \{1,0\}, \{-1,0\}\};
                        Mask2D < int > mask(4, neighbors);
                        struct Arguments args(alpha, beta);
                        /* ... */
                        Stencil2D < Array2D < float >, Mask2D < int >, Arguments >
                        jacobi(A,B,args);
                        jacobi.runIterative(device::GPU, timesteps, 1.0);
                        /* ... */
                   }
```



}

stencilKernel(Array2D<float> A, Array2D<float> B,

B(x,y) = args.alpha \* (A(x,y+1) + A(x,y-1) +

Mask2D < int > mask, struct Arguments args,

A(x+1,y) + A(x-1,y);

```
Introdução
```

Padrão Estêncil

Framework PSkel

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

```
* APESD
```

```
__parallel__ void
stencilKernel(Array2D<float> A, Array2D<float> B,
Mask2D < int > mask, struct Arguments args,
int x, int y){
    B(x,y) = args.alpha * (A(x,y+1) + A(x,y-1) +
    A(x+1,y) + A(x-1,y);
}
void main(){
    /* . . . */
    Array2D < float > input(A,M,N);
    Array2D < float > output (B, M, N);
    int neighbors = \{\{0,1\}, \{-1,0\}, \{1,0\}, \{-1,0\}\};
    Mask2D < int > mask(4, neighbors);
    struct Arguments args(alpha, beta);
    /* ... */
    Stencil2D < Array2D < float >, Mask2D < int >, Arguments >
    jacobi(A,B,args);
    jacobi.runIterative(device::GPU, timesteps, 1.0);
    /* ... */
```

```
Introdução
```

Padrão Estêncil

Framework PSkel

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

```
* APESD
```

```
__parallel__ void
stencilKernel(Array2D < float > A. Array2D < float > B.
Mask2D < int > mask, struct Arguments args,
int x, int y){
    B(x,y) = args.alpha * (A(x,y+1) + A(x,y-1) +
    A(x+1,y) + A(x-1,y);
void main(){
    /* . . . */
    Array2D < float > input(A,M,N);
    Array2D < float > output(B, M, N);
    int neighbors = \{\{0,1\}, \{-1,0\}, \{1,0\}, \{-1,0\}\};
    Mask2D < int > mask(4, neighbors);
    struct Arguments args(alpha, beta);
    /* ... */
    Stencil2D < Array2D < float >, Mask2D < int >, Arguments >
    jacobi(A,B,args);
    jacobi.runIterative(device::GPU, timesteps, 1.0);
    /* ... */
```

```
Introdução
```

Padrão Estêncil Framework PSkel

Proposta

Contribuições Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

```
* APESD
```

```
__parallel__ void
stencilKernel(Array2D < float > A. Array2D < float > B.
Mask2D < int > mask, struct Arguments args,
int x, int y){
    B(x,y) = args.alpha * (A(x,y+1) + A(x,y-1) +
    A(x+1,y) + A(x-1,y);
void main(){
    /* . . . */
    Array2D < float > input(A,M,N);
    Array2D < float > output (B, M, N);
    int neighbors = \{\{0,1\}, \{-1,0\}, \{1,0\}, \{-1,0\}\};
    Mask2D < int > mask(4, neighbors);
    struct Arguments args(alpha, beta);
    /* ... */
    Stencil2D < Array2D < float >, Mask2D < int >, Arguments >
    jacobi(A,B,args);
    jacobi.runIterative(device::GPU, timesteps, 1.0);
    /* ... */
```

```
Introdução
```

Padrão Estêncil Framework PSkel

Proposta

Contribuições Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

```
* APESD
```

```
__parallel__ void
stencilKernel(Array2D < float > A. Array2D < float > B.
Mask2D < int > mask, struct Arguments args,
int x, int y){
    B(x,y) = args.alpha * (A(x,y+1) + A(x,y-1) +
    A(x+1,y) + A(x-1,y);
void main(){
    /* . . . */
    Array2D < float > input(A,M,N);
    Array2D < float > output (B, M, N);
    int neighbors = \{\{0,1\}, \{-1,0\}, \{1,0\}, \{-1,0\}\};
    Mask2D < int > mask(4, neighbors);
    struct Arguments args(alpha, beta);
    /* ... */
    Stencil2D < Array2D < float >, Mask2D < int >, Arguments >
    jacobi(A,B,args);
    jacobi.runIterative(device::GPU, timesteps, 1.0);
    /* ... */
```

\_\_parallel\_\_ void

```
Introdução
```

Padrão Estêncil Framework PSkel

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

Referências

```
Mask2D < int > mask, struct Arguments args,
int x, int y){
    B(x,y) = args.alpha * (A(x,y+1) + A(x,y-1) +
    A(x+1,y) + A(x-1,y);
void main(){
    /* . . . */
    Array2D < float > input(A,M,N);
    Array2D < float > output (B, M, N);
    int neighbors = \{\{0,1\}, \{-1,0\}, \{1,0\}, \{-1,0\}\};
    Mask2D < int > mask(4, neighbors);
    struct Arguments args(alpha, beta);
    /* ... */
    Stencil2D < Array2D < float >, Mask2D < int >, Arguments >
    jacobi(A,B,args);
    jacobi.runIterative(device::GPU, timesteps, 1.0);
    /* ... */
```

stencilKernel(Array2D < float > A. Array2D < float > B.



\_\_parallel\_\_ void

```
Introdução
```

Contexto

Esqueletos Paralelo Padrão Estêncil

Framework PSkel

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

Referências

```
int x, int y){
    B(x,y) = args.alpha * (A(x,y+1) + A(x,y-1) +
    A(x+1,y) + A(x-1,y);
}
void main(){
    /* ... */
    Array2D < float > input(A,M,N);
    Array2D < float > output(B, M, N);
    int neighbors = \{\{0,1\}, \{-1,0\}, \{1,0\}, \{-1,0\}\};
    Mask2D < int > mask(4, neighbors);
    struct Arguments args(alpha, beta);
    /* ... */
    Stencil2D < Array2D < float >, Mask2D < int >, Arguments >
    jacobi(A,B,args);
    jacobi.runIterative(device::GPU, timesteps, 1.0);
    /* ... */
}
```

stencilKernel(Array2D<float> A, Array2D<float> B,

Mask2D < int > mask, struct Arguments args,



#### Introdução

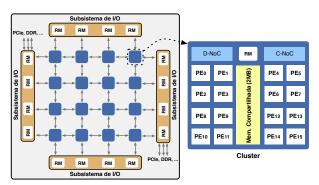
MPPA-256

Contribuições Implementação

Conclusões e Trabalhos

Referências

- Manycore de baixo consumo de energia
- 256 núcleos organizados em 16 clusters
- 4 subsistemas de E/S
- Comunicação feita por NoC torus 2D





#### Introdução

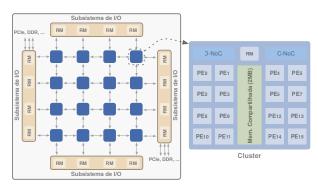
MPPA-256

Contribuições Implementação

Conclusões e Trabalhos

Referências

- Manycore de baixo consumo de energia
- 256 núcleos organizados em 16 clusters
- 4 subsistemas de E/S
- Comunicação feita por NoC torus 2D





#### Introdução

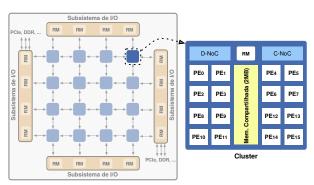
MPPA-256

Contribuições Implementação

Conclusões e Trabalhos

Referências

- Manycore de baixo consumo de energia
- 256 núcleos organizados em 16 clusters
- 4 subsistemas de E/S
- Comunicação feita por NoC torus 2D





#### Introdução

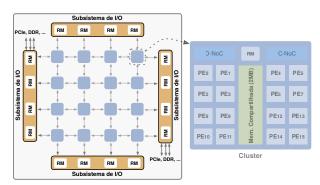
MPPA-256

Contribuições Implementação

Conclusões e Trabalhos

Referências

- Manycore de baixo consumo de energia
- 256 núcleos organizados em 16 clusters
- 4 subsistemas de E/S
- Comunicação feita por NoC torus 2D





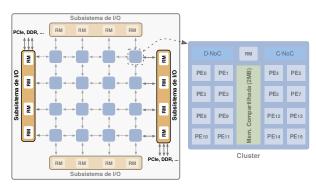
MPPA-256

Contribuições Implementação

Conclusões e Trabalhos

Referências

- Manycore de baixo consumo de energia
- 256 núcleos organizados em 16 clusters
- 4 subsistemas de E/S
- Comunicação feita por NoC torus 2D





MPPA-256

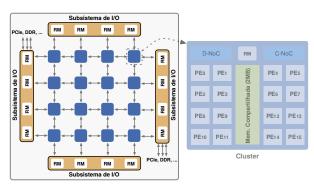
Contribuições

Implementação

Conclusões e Trabalhos

Referências

- Manycore de baixo consumo de energia
- 256 núcleos organizados em 16 clusters
- 4 subsistemas de E/S
- Comunicação feita por NoC torus 2D





MPPA-256

Proposta

Contribuições

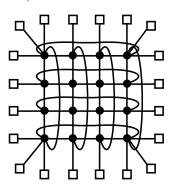
Implementação

Resultados

Trabalhos

Referências

- Manycore de baixo consumo de energia
- 256 núcleos organizados em 16 clusters
- 4 subsistemas de E/S
- Comunicação feita por NoC torus 2D





MPPA-256

Contribuições

Implementação

Conclusões e

Referências

## Dificuldades encontradas no desenvolvimento de aplicações para o MPPA-256

- Comunicação via NoC: toda a comunicação é feita através de uma API proprietária de baixo nível similar a POSIX Interprocess Communication (IPC)
- Memória limitada nos *clusters*: cada *cluster* possui somente uma memória local de 2MB
- Baixo nível de abstração: toda a comunicação é gerenciada pelo desenvolvedor de maneira explícita



# Proposta

### Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos

Referências

## **Objetivo Geral**

- Adaptar o *Framework* PSkel para o processador MPPA-256
- Simplicar o desenvolvimento para o MPPA-256
- Desenvolvedor poderá aproveitar os benefícios do processador
- Aplicações desenvolvidas poderão ser portadas sem alteração



# Proposta

#### Proposta

Contribuições

Implementação

Conclusões e

## Objetivos Específicos

- Definir uma estratégia de distribuição de dados entre os clusters do MPPA-256
- Propor e implementar técnicas que permitam reduzir os custos de comunicação na NoC
- Adaptar as principais classes e abstrações existentes no PSkel para o processador MPPA-256
- Realizar uma análise de desempenho e energia sobre a solução proposta
- Realizar comparações de desempenho e consumo de energia com um processador *multicore* atual



# Contribuições

#### Introdução

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

- PODESTA JUNIOR, E.: MARQUES, B.: CASTRO, M. Energy Efficient Stencil Computations on the Low-Power Manycore MPPA-256 Processor. In: Conferência Européia Internacional de Computação Paralela e Distribuída (EURO-PAR), 2018, Turin, Itália.
- PODESTA JUNIOR, E. : PEREIRA, A. D. : ROCHA, R. C. O. : CASTRO, MÁRCIO : GOES, L. F. W. Execução Energeticamente Eficiente de Aplicações Estêncil com o Processador Manycore MPPA-256. In: Simpósio em Sistemas Computacionais de Alto Desempenho (WSCAD), 2017, Campinas, São Paulo
- PODESTA JUNIOR, E.: PEREIRA, A. D.: ROCHA, R. C. O.: CASTRO, M.: GOES, L. F. W. Uma Implementação do Framework PSkel com Suporte a Aplicações Estêncil Iterativas para o Processador MPPA-256. In: Escola Regional de Alto Desempenho do Estado do Rio Grande do Sul (ERAD/RS), 2017, liuí, Rio Grande do Sul,
- PODESTA JUNIOR, E.; PEREIRA, A. D.; PENNA, P. H.; ROCHA, R. C. O.; CASTRO, M.; GOES, L. F. W. PSkel-MPPA: Uma Adaptação do Framework PSkel para o Processador Manycore MPPA-256. In: Escola Regional de Alto Desempenho do Estado do Rio Grande do Sul (ERAD/RS), 2016, São Leopoldo. Rio Grande do Sul



# Implementação

Proposta Contribuições

Implementação

Conclusões e

- Modelo mestre/trabalhador
- Mestre (subsistema de I/O)
  - Subdivide a matriz de entrada em tiles e os envia sob. demanda aos trabalhadores (clusters)
  - Envio feito de acordo com o modelo Round-Robin.
  - Particionamento flexível dos dados entre os clusters (tiles de dimensão arbitrária)



# Implementação

Proposta

Contribuições

## Implementação

Conclusões e

Referências

## Trabalhador (*cluster*)

- Recebe o tile, realiza a computação do kernel estêncil sobre o *tile* e envia a reposta ao mestre
- Computação realizada por meio de diretivas OpenMP
- Repete a computação para cada *tile* atribuído pelo mestre



## Problema

Proposta

Contribuições

#### Implementação

Conclusões e Trabalhos

- No padrão estêncil temos computações iterativas
- Grande número de comunicações entre o processo mestre e trabalhador
- Atribuir parte das iterações para o processo trabalhador
- Redução no número de comunicações



# Tiling Trapezoidal

#### Introdução

Padrão Estêncil

Proposta

Contribuições

#### Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 





# Tiling Trapezoidal

#### Introdução

Padrão Estêncil

Proposta

Contribuições

#### Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 





Introdução

Padrão Estêncil

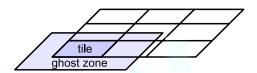
Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 





### Introdução

Padrão Estêncil

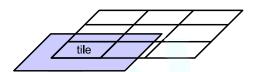
Proposta

Contribuições

### Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 





### Introdução

Padrão Estêncil

### Proposta

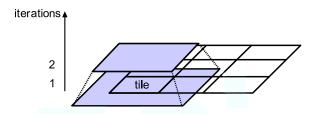
Contribuições

### Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos

**Futuros** 





#### Introdução

Padrão Estêncil

### Proposta

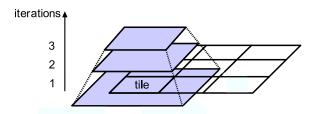
Contribuições

### Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos

**Futuros** 





#### Introdução

Padrão Estêncil

Proposta

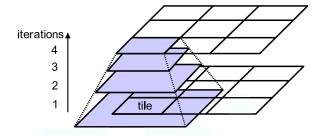
Contribuições

### Implementação

Resultados

Conclusões e

Trabalhos **Futuros** 





### Introdução

Padrão Estêncil

Proposta

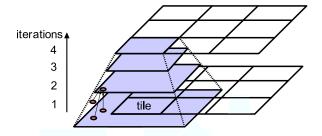
Contribuições

### Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos

**Futuros** 





### Introdução

Padrão Estêncil

Proposta

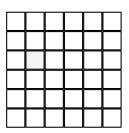
Contribuições

### Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

Referências



Matriz de entrada bidimensional Processo Mestre no Subsistema E/S



### Introdução

Padrão Estêncil

Proposta

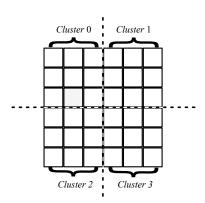
Contribuições

### Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

Referências



Matriz de entrada bidimensional Processo Mestre no Subsistema E/S



### Introdução

Padrão Estêncil

Proposta

Contribuições

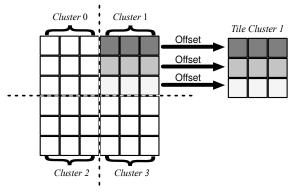
### Implementação

Resultados

Trabalhos **Futuros** 

Referências

### Comunicação Mestre-Trabalhador



Matriz de entrada bidimensional Processo Mestre no Subsistema E/S



#### Introdução

Padrão Estêncil

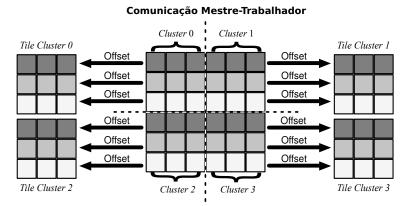
Proposta

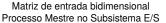
Contribuições

Implementação

Resultados

Trabalhos **Futuros** 







### Introdução

Padrão Estêncil

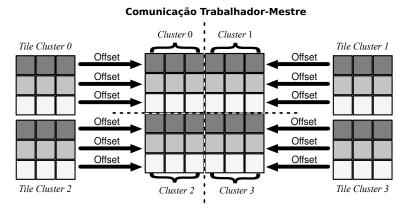
Proposta

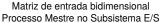
Contribuições

Implementação

Resultados

Trabalhos **Futuros** 







Contribuições

Implementação

#### Resultados

Conclusões e

### Processador manycore MPPA-256

- Calculado a média do tempo e energia gastos sobre 5 execuções
- Baixa variabilidade entre execuções

### Processador multicore Intel Xeon E5-2640 v4

- Calculado a média do tempo e energia gastos sobre 30 execuções
- Desvio padrão menor que 1%
- Todos os experimentos utilizaram 30 iterações



Contribuições Implementação

#### Resultados

Conclusões e

Referências

### **Aplicações**

- Fur: simulação de padrões de pigmento em pelos de animais [Podestá Jr. et al., 2016]
- GoL: autômato celular que implementa o Jogo da Vida de Conway [Pereira et al., 2015]
- Jacobi: método iterativo de Jacobi para a resolução de equações matriciais [Pereira et al., 2015]



#### Introdução

### Proposta

Contribuições

Implementação

#### Resultados

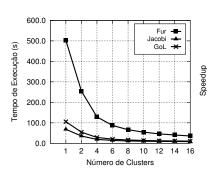
Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

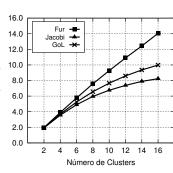
Referências

### Teste de Escalabilidade

Matriz: 2048x2048

Tile: 128x128







### Introdução

Proposta

Contribuições

Implementação

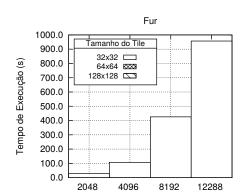
#### Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

Referências

### Tamanho dos tiles vs. Desempenho

16 clusters utilizados.





### Introdução

### Proposta

Contribuições

Implementação

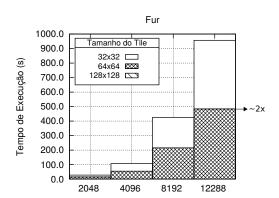
#### Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

Referências

### Tamanho dos tiles vs. Desempenho

16 clusters utilizados





### Introdução

Padrão Estêncil

MPPA-256

### Proposta

Contribuições

Implementação

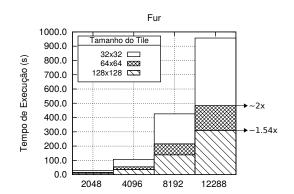
#### Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

Referências

### Tamanho dos tiles vs. Desempenho

16 clusters utilizados.





### Introdução

Contexto

Esqueletos Parale Padrão Estêncil

Proposta

Contribuições

Implementação

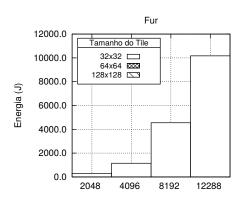
#### Resultados

Conclusões e Trabalhos Futuros

Referências

### Tamanho dos tiles vs. Energia

■ 16 *clusters* utilizados





### Introdução

Padrão Estêncil

Proposta

Contribuições

Implementação

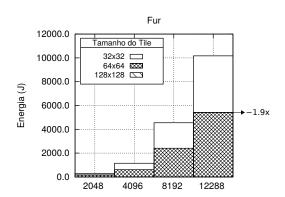
#### Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

Referências

### Tamanho dos tiles vs. Energia

16 clusters utilizados





### Introdução

Padrão Estêncil

### Proposta

Contribuições

Implementação

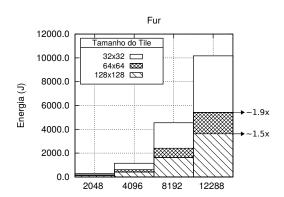
#### Resultados

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

Referências

### Tamanho dos tiles vs. Energia

16 clusters utilizados





Padrão Estêncil

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos

Referências

### MPPA vs. Intel Xeon

Matriz: 12288x12288

Tile: 128x128

16 *clusters* utilizados no MPPA

10 threads sem hyperthreading utilizadas no Intel Xeon



Contribuições

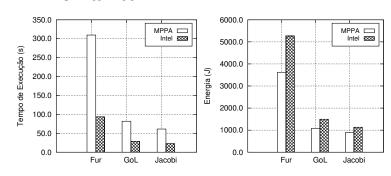
Implementação

### Resultados

Trabalhos

Referências

### MPPA vs. Intel Xeon



- Para as aplicações Fur, GoL e Jacobi:
  - O Intel Xeon é 3.30x, 2.83x e 2.69x, respectivamente, mais rápido
  - O MPPA consome 1.45x, 1.38x e 1.27x, respectivamente, menos energia



### Conclusões

Contribuições

Implementação

Conclusões e Trabalhos **Futuros** 

Referências

- A adaptação apresenta uma eficiência energética superior ao Intel Xeon
- A adaptação demonstrou um bom potencial
- A comunicação tem impacto sobre o tempo e energia obtidos
- Boa escalabilidade em relação à variação dos clusters e variação do tamanho dos tiles

### Trabalhos Futuros

- Realizar experimentos com estruturas tridimensionais
- Reduzir os sobrecustos de comunicação
- Comparar a adaptação com outros processadores embarcados





### Emmanuel Podestá Junior

Orientação: Márcio B. Castro (UFSC)

Departamento de Informática e Estatística (INE) Universidade Federal de Santa Catarina (UFSC) emmanuel.podesta@grad.ufsc.br

21 Junho 2018





### Referências

Proposta

Contribuições

Implementação

Resultados

Conclusões e Trabalhos

Referências



Enmyren, J. and Kessler, C. W. (2010).

SkePU: A Multi-backend Skeleton Programming Library for multi-GPU Systems.

In International Workshop on High-level Parallel Programming and Applications (HLPP), pages 5–14, Baltimore, USA, ACM,



McCool, M. D. (2010).

Structured parallel programming with deterministic patterns.

In Proceedings of the 2Nd USENIX Conference on Hot Topics in Parallelism, HotPar'10, pages 5-5. Berkeley, CA, USA. USENIX Association.



Pereira, A. D., Ramos, L., and Góes, L. F. W. (2015).

PSkel: A Stencil Programming Framework for CPU-GPU Systems. CCPE. 27(17):4938-4953.



Podestá Jr., E., Pereira, A. D., Penna, P. H., Rocha, R. C., Castro, M., and Góes, L. F. W. (2016).

PSkel-MPPA: Uma Adaptação do Framework PSkel para o Processador Manycore MPPA-256. In ERAD/RS, pages 299-302, São Leopoldo, Brazil. SBC.



Steuwer, M., Kegel, P., and Gorlatch, S. (2011).

SkelCL: A Portable Skeleton Library for High-Level GPU Programming.

In IEEE International Symposium on Parallel and Distributed Processing Workshops (IPDPSW), pages 1176-1182. Shanghai, China, IEEE Computer Society.

