Sistemas Distribuidos y Paralelos

Ingeniería en Computación



Ejemplo de aplicación Reducción en CUDA





- I. Reducción
- II. Suma por reducción
 - i. Estrategia y solución en GPU
 - ii. Optimización usando memoria compartida

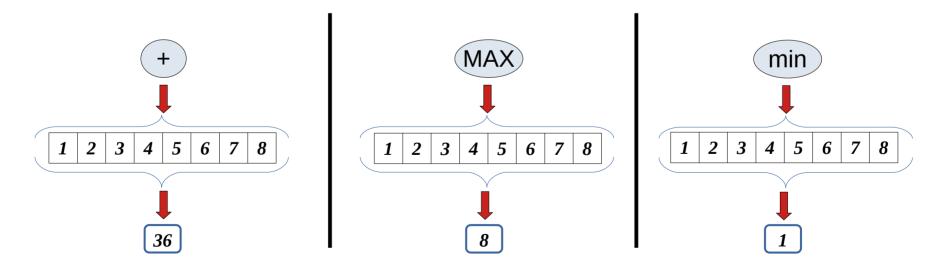


- I. Reducción
- II. Suma por reducción
 - i. Estrategia y solución en GPU
 - ii. Optimización usando memoria compartida



Reducción

- Reducción: reducir los valores de un vector a un valor simple.
- Es posible hacerlo aplicando un operador asociativo:
 - +, *, MAX, min, etc.



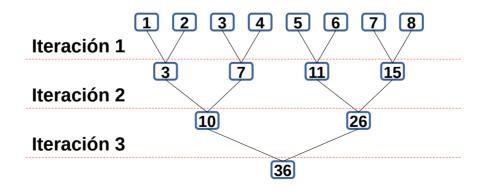
- I. Reducción
- II. Suma por reducción
 - i. Estrategia y solución en GPU
 - ii. Optimización usando memoria compartida



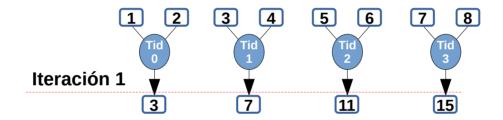
- I. Reducción
- II. Suma por reducción
 - i. Estrategia y solución en GPU
 - ii. Optimización usando memoria compartida



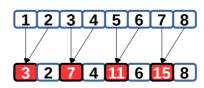
- Dado un vector de N elementos, la solución de una suma por reducción en GPU consiste en una implementación basada en árbol.
- Se requieren varias iteraciones, en cada iteración se realiza una nueva llamada al kernel y se aprovecha el hecho de que los valores de las variables en memoria global no cambian entre llamados al kernel.



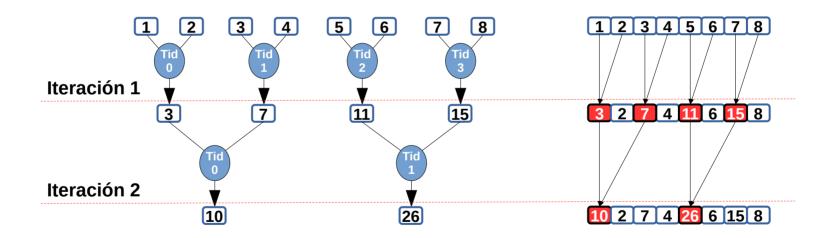
- Para la primera iteración se crean N/2 hilos.
- Cada hilo suma su posición y la siguiente.



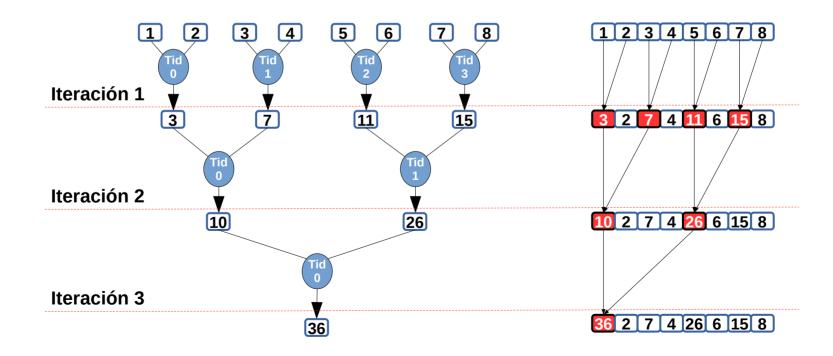
 Para minimizar el espacio de almacenamiento, el resultado de cada suma parcial se almacena en la posición del primer operando.



 Para la siguiente iteración se invoca nuevamente al kernel con la mitad de hilos de la iteración anterior y se sigue con la misma estrategia.

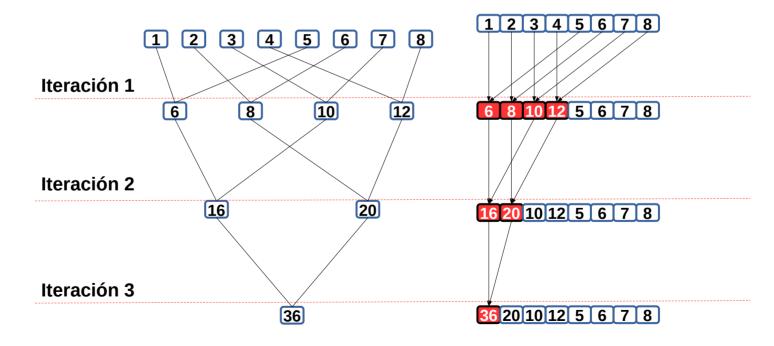


 En la última iteración se invoca al kernel con un sólo hilo, el resultado final queda en la primer posición del vector.



Suma por reducción Alternativa para mejora de acceso a memoria

 Una alternativa, que mejora el acceso a memoria, es utilizar un patrón de acceso a posiciones contiguas.



Suma por reducción Código CUDA

Pseudocódigo:



```
__global__ kernelReduccion("parámetros") {
  int idx = blockDim.x*blockIdx.x + threadIdx.x;
  If (idx < "limite") {
    vglobal[idx] += vglobal[idx + "distancia"];
  }
}</pre>
```

```
int main(int argc, char* argv[]){
  int blockSize = 256;
  dim3 dimBlock(blockSize);
...
  for ("nro iteraciones"){
    dim3 dimGrid("en función de N y dimBlock")
    kernelReduccion<<<dimGrid, dimBlock>>>("parámetros");
    cudaDeviceSynchronize();
}
...
}
```

Suma por reducción Código CUDA

Pseudocódigo:

```
__global__ kernelReduccion("parámetros") {
   int idx = blockDim.x*blockIdx.x + threadIdx.x;
   If (idx < "limite") {
    vglobal[idx] += vglobal[idx + "distancia"];
   }
}</pre>
```

```
int main(int argc, char* argv[]) {
  int blockSize = 256;
  dim3 dimBlock(blockSize);
...
  for ("nro iteraciones") {
    dim3 dimGrid("en función de N y dimBlock")
    kernelReduccion<<<dimGrid, dimBlock>>>("parámetros");
    cudaDeviceSynchronize();
  }
  ...
}
```



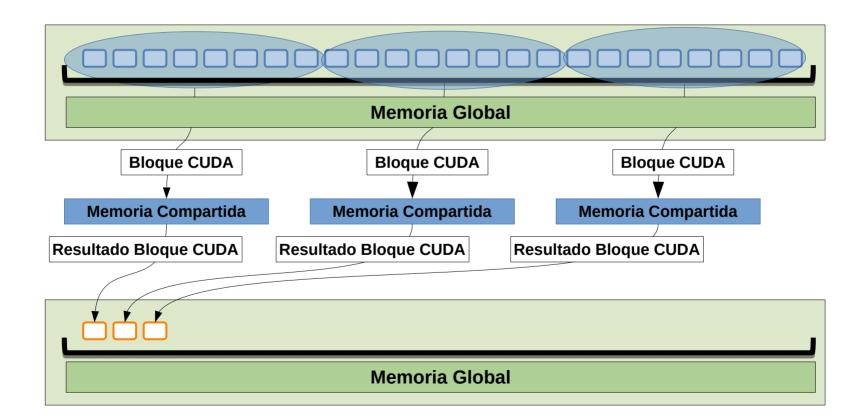
El tamaño del problema puede ser menor a la cantidad de hilos por bloque. Un hilo podría leer una posición de memoria más allá de los límites del problema.

- I. Reducción
- II. Suma por reducción
 - i. Estrategia y solución en GPU
 - ii. Optimización usando memoria compartida

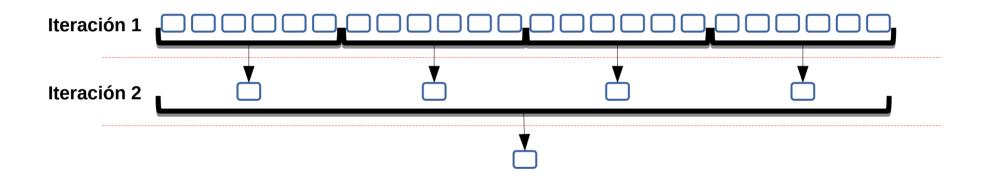


- Podemos mejorar el tiempo de ejecución utilizando una memoria más rápida como la memoria compartida.
- La estrategia es la siguiente:
 - Cada bloque trae una porción de los datos, de forma coalescente, desde memoria global a la memoria compartida.
 - Cada bloque realiza la reducción en memoria compartida.
 - Cada bloque almacena el resultado que reside en memoria compartida en la memoria global.
- Cada bloque dejará un valor. Luego, los resultados de todos los bloques deben reducirse nuevamente.

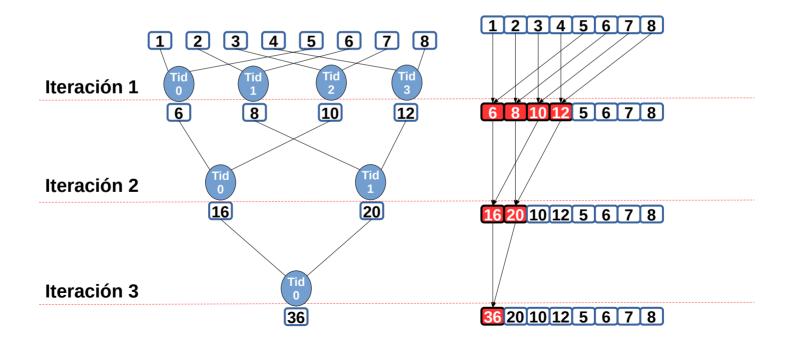
Una iteración consiste de:



 Las siguientes iteraciones reducen los resultados de los bloques de la iteración anterior.



 Usamos el siguiente patrón de acceso que asegura un direccionamiento secuencial libre de conflictos.



Suma por reducción Implementación

```
global void reduce(int *g idata, int *g odata) {
extern shared int sdata[];
 unsigned int tid = blockIdx.x*blockDim.x + threadIdx.x;
     sdata[threadIdx.x] = g idata[tid];
     syncthreads();
     for (unsigned int s=blockDim.x/2; s >0; s >>= 1) {
                                                                   if con bajo grado de divergencia
          if (threadIdx.x < s)</pre>
                sdata[threadIdx.x] += sdata[threadIdx.x + s];
          syncthreads();
     if (threadIdx.x == 0)
           g odata[blockIdx.x] = sdata[0];
```

