# 单卡大图采样

# **GPU** unified memory

如果不用 cudaMemAdvise , 用UM支持大图采样会非常慢

对UM的使用根据图数据存在哪可以分成3种情况:

- GPU内存
- GPU内存+CPU内存
- CPU内存

三种情况预期的采样时间应该会逐渐变长。

对于第二个情况,实现时将前半段放入GPU内存,剩余部分放入CPU内存:

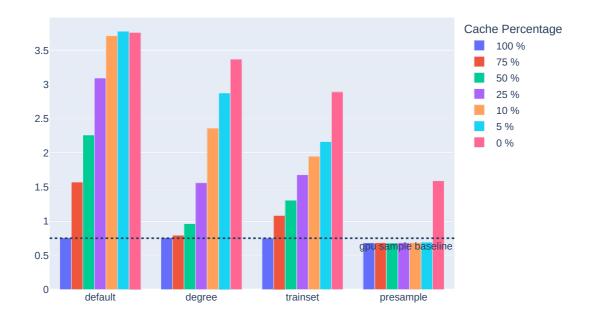
因此不同的图数据顺序可能会影响采样时间,这里测试了4种策略:

```
enum class UMPolicy {
    kDegree = 0, // 度数优先
    kTrainset, // 训练集中的节点优先
    kRandom,
    kPreSample, // 和缓存特征情况类似,根据presample结果得到ranking
    kDefault, // 默认的图数据
};
```

根据不同策略得到的节点rank,重新排序csr图数据

## 测试

papersM100

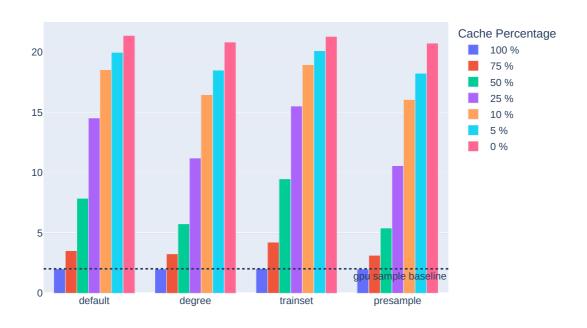


使用GPU采样的速度要比CPU快很多, CPU采样时间是14.42 sec。

正常GPU采样、用UM但图存在GPU内存,两个的采样时间应该是基本相等的。

将图数据存在CPU内存的采样时间,也会受到csr图数据的顺序的影响。而且,将图全存在GPU的采样时间,可能也会受到csr顺序的影响,但这个影响似乎不是很大。

#### friendster



## partition

目前的方法是,将csr分成多个csr数据,在采样时依次加载到GPU采样。

#### 一种实现:

```
for(IdType i = 0; i < partition.Size(); i++) {</pre>
    Timer t0;
    Load(i, indptr_buf[0], indices_buf[0], cu_stream);
    sample_device->StreamSync(ctx, cu_stream);
    partition_load_time += t0.Passed();
    IdType offset = h_partition_offset[i];
    size_t num_input = h_partition_input_size[i];
    size_t num_tiles = (num_input + Constant::kCudaTileSize + 1) /
Constant::kCudaTileSize;
   const dim3 grid(num_tiles);
    const dim3 block(Constant::kCudaBlockSize);
    partition_sample_khop0<Constant::kCudaTileSize><<<grid, block, 0,</pre>
cu_stream>>>(
      indptr_buf[0], indices_buf[0],
      partition_input + offset, num_input,
      partition.GetNodeIdRMap(i), partition_node_pos_rmap + offset,
      fanout, tmp_src, tmp_dst, random_states->GetStates(), random_states-
>NumStates(),
      RunConfig::partition_check);
    sample_device->StreamSync(ctx, cu_stream);
    partition_sample_time += t1.Passed();
}
sample_device->StreamSync(ctx, cu_stream);
```

#### 但是这样有两个问题:

- 每次将图加载到GPU用时很长
- csr数据相比之前的csr的节点数更少,并行分配的线程比原来少

第二个可能可以每个点分配一个warp,增加使用的线程。

```
const int WARP_SIZE = 32;
const int BLOCK_WARP = Constant::kCudaBlockSize / WARP_SIZE;
const int TILE_SIZE = BLOCK_WARP;
const int num_tiles = (num_input + TILE_SIZE - 1) / TILE_SIZE;
const dim3 grid(num_tiles);
const dim3 block(WARP_SIZE, BLOCK_WARP);
partition_sample_khop0<WARP_SIZE, BLOCK_WARP, TILE_SIZE><<<grid, block, 0,
cu_stream>>>(
   indptr_buf[0], indices_buf[0],
   partition_input + offset, num_input,
   partition.GetNodeIdRMap(i), partition_node_pos_rmap + offset,
   fanout, tmp_src, tmp_dst, random_states->GetStates(), random_states->NumStates(),
   false);
```

第一个问题,似乎可以和采样overlap,但是在增加分配的线程数量后,采样kernel的时间减少很多,将每个csr加载到GPU占了主要的时间。

### 测试

#### reddit

	epoch sample time	task sample time
GPU采样	0.0968	0.0048
partition	2.5	0.1264

```
partition task sample time: 0.1264

|

+--GPUPartitionSampleKHop0主要采样时间: 0.1205

| |

+--加载csr数据时间: 0.1120

|

+--cuda kernel时间: 0.0084
```

#### papers100M

	epoch sample time	task sample time
GPU采样	0.76	0.0051
partition	252.6351	1.6731

另一个方法是采用PaGraph的partition,减少数据H2D的次数

# **Algorithm 1:** Computation-balanced and cross-partition access free graph partition

```
Input: graph \mathcal{G}, train vertex set TV, number of hops L, partition number K

Output: graph partition \mathcal{G}_1, \mathcal{G}_2, ..., \mathcal{G}_k

1 for i \leftarrow 1 to K do

2 \bigcup \mathcal{G}_i \leftarrow \varnothing // Initialization

3 for each train vertex v_t \in TV do

4 \bigcup IN(v_t) \leftarrow IN-NEIGHBOR(v_t, \mathcal{G}, L)

5 \bigcup score_{v_t} \leftarrow SCORE(v_t, IN(v_t))

6 \bigcup ind \leftarrow \arg\max_{i \in [1,K]} \{score_{v_t}^{(i)}\}

7 \bigcup \mathcal{G}_{ind} \leftarrow \mathcal{G}_{ind} \cup \{v_t\} \cup \{IN(v_t)\}

8 return \{\mathcal{G}_1, \mathcal{G}_2, ..., \mathcal{G}_K\}
```

但这个一个非常耗时的算法,在com-friendster可能会跑很久。