Proyecto Final

Análisis Comparativo de Técnicas de Paralelización de la Multiplicación de Matrices Usando CUDA

Camilo Andrés Rivera Lozano

Escuela de Graduados en Ingeniería y Arquitectura Campus Guadalajara

3 de julio de 2015

Agenda

- Introducción
 - Objetivos
 - Justificación
- 2 Marco Teórico
- Resultados
- 4 Conclusiones
- Bibliografía

- Introducción
 - Objetivos
 - Justificación
- 2 Marco Teórico
- Resultados
- 4 Conclusiones
- 5 Bibliografía

Introducción

High Performance Computing

- Alcanzar metas antes no pensadas
- Resolver problemas cuya resolución se creía imposible
- Cientos de procesadores unidos y trabajando en equipo por una misma causa

GPU

- Inicialmente co-procesadores para el trabajo sobre gráficos
- Dada su arquitectura y su alto poder de cómputo se prestaron para el procesamiento paralelo de alto poder de procesamiento
- Lenguaje CUDA basado en C para tarjetas gráficas de NVIDIA

- Introducción
 - Objetivos
 - Justificación
- 2 Marco Teórico
- Resultados
- 4 Conclusiones
- Bibliografía

Objetivos

- Encontrar diferentes mejoras ante diferentes algoritmos paralelos de multiplicación de matrices respecto al método secuencial
- Utilizar la memoria compartida y observar mejoras en los tiempos
- Generar una serie de códigos que se ejecuten en una GPU y sean funcionales para el propósito establecido

- Introducción
 - Objetivos
 - Justificación
- 2 Marco Teórico
- Resultados
- 4 Conclusiones
- Bibliografía

Justificación

La multiplicación de matrices es un paso casi inevitable en problemas multidimensionales, operaciones lineales y sistemas de ecuaciones.

El tamaño de elementos crece de manera cuadrática con la dimensión y se vuelve necesario acelerar el proceso de multiplicación.

Aplicaciones en todas las ciencias, algoritmos de optimización, solución de sistemas de ecuaciones, aprendizaje de máquinas, etc.

- Introducción
 - Objetivos
 - Justificación
- 2 Marco Teórico
- Resultados
- 4 Conclusiones
- 6 Bibliografía

Multiplicación de Matrices

¡Se tiene que aprovechar la estructura matricial de la GPU!

Forma Tradicional

$$C_{ij} = \sum_{k} A_{ik} B_{kj}$$

A Bloques

$$\begin{pmatrix} A_{UL} & A_{UR} \\ A_{LL} & A_{LR} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} B_{UL} & B_{UR} \\ B_{LL} & B_{LR} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C_{UL} & C_{UR} \\ C_{LL} & C_{LR} \end{pmatrix}$$

$$C = \begin{pmatrix} A_{UL}B_{UL} + A_{UR}B_{LL} & A_{UL}B_{UR} + A_{UR}B_{LR} \\ A_{LL}B_{UL} + A_{LR}B_{LL} & A_{LL}B_{UR} + A_{LR}B_{LR} \end{pmatrix}$$

- Introducción
 - Objetivos
 - Justificación
- 2 Marco Teórico
- Resultados
- 4 Conclusiones
- Bibliografía

Mayor Cantidad de Variables

```
global void matrixMultGPU(int *a ll.int *a lr.int *a ul. int *a ur.int *b ll.int
    *b_lr,int *b_ul, int *b_ur, int *c_ll,int *c_lr,int *c_ul, int *c_ur, int *t_ll,int
    *t lr.int *t ul. int *t ur.int N) {
 int k, sum_cur = 0,sum_cul = 0,sum_cll = 0,sum_clr = 0,sum_tur = 0,sum_tul = 0,sum_tll
       = 0.sum tlr = 0:
 int col = threadIdx.x + blockDim.x * blockIdx.x;
 int fil = threadIdx.y + blockDim.y * blockIdx.y;
 if (col < N && fil < N)
   for (k = 0: k < N: k++)
     sum cul += a ul[fil * N + k] * b ul[k * N + col]:
     sum cur += a ul[fil * N + k] * b ur[k * N + col]:
     sum_cll += a_ll[fil * N + k] * b_ul[k * N + col];
     sum_clr += a_ll[fil * N + k] * b_ur[k * N + col];
     sum_tul += a_ur[fil * N + k] * b_ll[k * N + col];
     sum_tur += a_ur[fil * N + k] * b_lr[k * N + col];
     sum tll += a lr[fil * N + k] * b ll[k * N + col]:
     sum tlr += a lr[fil * N + k] * b lr[k * N + col]:
   7
```

Mayor Cantidad de Variables

```
c_ul[fil * N + col] = sum_cul;
c_ur[fil * N + col] = sum_cur;
c_ll[fil * N + col] = sum_cll;
c_lr[fil * N + col] = sum_clr;

t_ul[fil * N + col] = sum_tll;
t_ll[fil * N + col] = sum_tlr;
t_lr[fil * N + col] = sum_tlr;
t_ur[fil * N + col] = sum_tr;
t_ur[fil * N + col] = sum_tr;
-_syncthreads();

c_ul[fil * N + col]+=t_ul[fil * N + col];
c_ll[fil * N + col]+=t_ll[fil * N + col];
c_lr[fil * N + col]+=t_lr[fil * N + col];
c_ur[fil * N + col]+=t_ur[fil * N + col];
}
```

• ¡Otra opción es lanzar 8 veces el kernel con dos submatrices a la vez ahorrando espacio en GPU!

Tiempos de Ejecución

Tamaño	Secuencial	Par 1	Par 2	Par 3	Compartida
100	4.09 ms	0.201ms	0.218 ms	0.105 ms	_
200	38.28 ms	2.12 ms	0.182 ms	0.78ms	_
500	979.22 ms	32.28 ms	3.52 ms	10.6 ms	_
31	_	14.3 us	14.9 us	11.6 us ¹	6.38 us

Cuadro: Tabla de tiempos

El último método pudo manejar matrices de 1000x1000 cuyo tiempo de multiplicación fue de 116ms

Camilo Andrés Rivera (MSE)

¹Para el caso de la técnica de división de matrices se utilizó un tamaño de 32

- Introducción
 - Objetivos
 - Justificación
- 2 Marco Teórico
- Resultados
- 4 Conclusiones
- Bibliografía

Conclusiones

- Se observa una gran mejoría en el rendimiento de los algoritmos, para el caso de las matrices 500x500 se observa incluso 278 veces mejor tiempo que para el caso secuencial.
- Se observa una mejoría ante el uso de la memoria compartida (x2)
- Utilización de cudaMemcpu2D

- Introducción
 - Objetivos
 - Justificación
- 2 Marco Teórico
- Resultados
- 4 Conclusiones
- Bibliografía

Bibliografía

- Sanketh Datla and Naga Sathish Gidijala. Parallelizing motion JPEG 2000 with CUDA. In 2009 Second International Conference on Computer and Electrical Engineering. IEEE, 2009.
- [2] NVIDIA Corporation. Cuda toolkit documentation v7.0. [online] Disponible: http://docs.nvidia.com/cuda, 3 2015.

Proyecto Final

Análisis Comparativo de Técnicas de Paralelización de la Multiplicación de Matrices Usando CUDA

Camilo Andrés Rivera Lozano

Escuela de Graduados en Ingeniería y Arquitectura Campus Guadalajara

3 de julio de 2015