基于指导语句的异构协同并行编程框架的研究与实现

—— 阳王东

——湖南大学

- 一、研究背景
- 二、异构协同并行编程总体框架
- 三、异构协同计算中任务调度
- 四、异构协同计算中通信优化
- 五、原型实现及应用案例

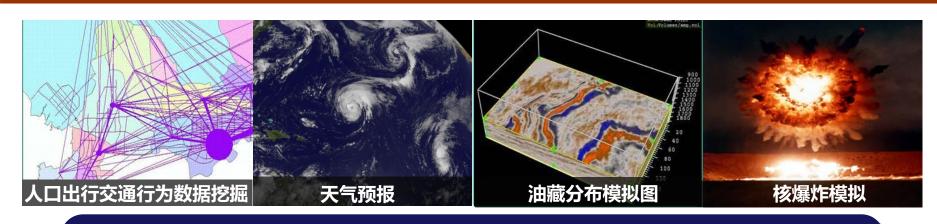
1.研究背景-异构众核系统迅速崛起

异构众核体系结构因其高性能,低能耗,低成本的 优势,成为当今和未来高性能计算发展的重要趋势

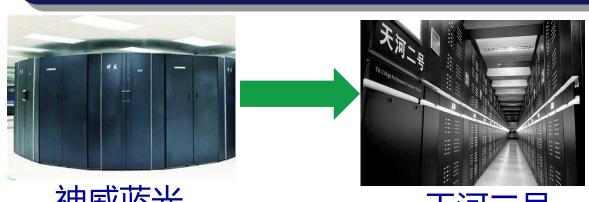
天河二号	CPU核心数: 38.4万 MIC核心数: 273.6万	MIC峰值比重 87.7%
Titan	CPU核心数: 29.9万 GPU核心数: 4664.5万	GPU峰值比重 80.6%
Piz Daint	CPU核心数: 8.4万 GPU核心数: 1315.9万	GPU峰值比重 87.5%
	TH-1A	

不能有效利用异构众核,将浪费70%的异构计算能力。

1.研究背景-异构计算应用日益增多



异构众核系统的计算能力日益强大, 应用需求日益增多, 但访存墙、通信墙、可靠性墙和编程墙严重制约基于异构平台的应用, 也难以充分发挥异构系统的性能优势。



神威蓝光 数万CPU核



天河二号 数百万异构核心

1. 研究背景-异构计算中可编程性面临挑战

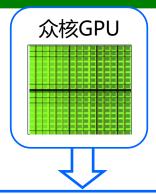




问题:仅能发 挥多核CPU的计

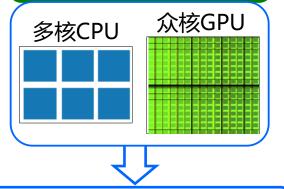
算潜能

GPU并行编程 模型: CUDA



问题: 仅能发 挥众核加速器的 计算潜能

混合并行编程模型: OpenMP+CUDA



问题: 手动管理各处理器之间的任务划分、负载均衡、 通信优化等,复杂而繁琐

挑战: 如何减轻基于异构平台的编程负担并有效利用异构众核? 设计一种简单易用的异构协同并行编程框架, 能够自动地在各处理 器之间划分任务并管理各处理器之间的负载均衡和通信优化等。

- 一、研究背景
- 二、异构协同并行编程总体框架
- 三、异构协同计算中任务调度
- 四、异构协同计算中通信优化
- 五、原型实现及应用案例

2. 异构协同并行编程总体框架

Application Written in Extended OpenMP 4.0 Directives

1. Extended OpenMP 4.0 Directives: 应用程序开发人员使用我们扩展的OpenMP 4.0指导语句来编写应用程序

Runtime API

2. Source-to-Source Compiler:

负责解析指导语句,调用运行时库提供的相关API,实现CPU与GPU/MIC之间的数据传输,以及将可加速的for循环转换成能够在各处理器中执行的计算内核。

m n-core CPI Is

3. Runtime System:

负责采用指定的任务调度策略,将计算和数据合理映射到各 处理器中。

Threads Threads

A Heterogeneous System

OpenHCPP: 一个适应于异构系统的基于指导语句的协同并行编程框架

2. 异构协同并行编程总体框架

OpenHCPP: 一个适应于异构系统的基于指导语句的协同并行编程框架

```
1 int M = 1024, N = 1024, L = 1024;
2 //allocate host memory for A[M*L], B[L*N] and C[M*N]
 3 //randomly initialize A and B
 4 #pragma omp target teams distribute parallel for devices(cpu, gpu:0) \
 5 map(to: M, N, L, B[0:L*N]) map(part to: A[0:M*L:L]) \
 6 map(part from: C[0:M*N:N]) \
 7 num_teams(gpu:0:128) num_threads(gpu:0:128) \
 8 distribution(dynamic_preemption(32))
9 for(int i = 0; i < M; i++) {
    for(int j = 0; j < N; j++) {
10
11
      double sum = 0;
12
      for(int k = 0; k < L; k++)
13
        sum += A[i*L+k] * B[k*N+j];
      C[i*N+j] = sum;
14
15
16 }
17 //deallocate host memory for A, B and C
```

An Example: Matrix Multiplication

- 一、研究背景
- 二、异构协同并行编程总体框架
- 三、异构协同计算中任务调度
- 四、异构协同计算中通信优化
- 五、原型实现及应用案例

3. 异构协同计算中任务调度

任务调度策略 1: Feedback-based Dynamic Task Scheduling

在异构协同编程中,于动管理各处理器之间的任务划分和负载均衡,复杂而繁琐,为此,我们的编程框架提供了两种任务调度策略,自动管理各处理器之间的任务划分,并保证各处理器都能够得到充分利用。

FDTS: 循环地从任务队列中获取任务,根据当前的任务划分比例将取出的任务合理分配给各处理器,待各处理器协同执行完毕之后,将实际测量得到的执行时间和实际工作负载相结合,更新任务划分比例,作为下次任务划分的依据。

3. 异构协同计算中任务调度

任务调度策略 2: Preemption-based Dynamic Task Scheduling

\mathbf{W}_1	\mathbf{W}_2	W_3	$ W_4 $	W_5+W_6	W_7+W_8	W ₉ +W ₁₀ +W ₁₁ +W ₁₂	W ₁₃ +W ₁₄
				\bigvee			
CPU	GPU	GPU	CPU	GPU	CPU	GPU	CPU

基于抢占式的动态任务调度

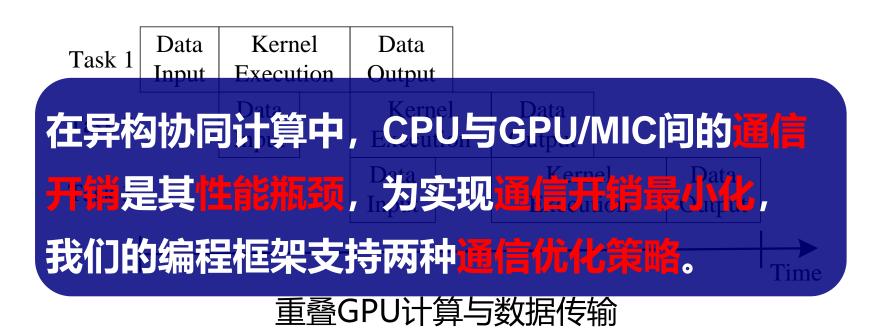
```
If Vgpu.curr > Vgpu.prev \times (1+\alpha), then Wgpu.next = Wgpu.curr \times 2; If Vgpu.curr < Vgpu.prev \times (1-\alpha), then Wgpu.next = Wgpu.curr/2; If |Vgpu.curr - Vgpu.prev| \le Vcpu.prev * \alpha, then Wgpu.next = Wgpu.curr.
```

PDTS: 首先将一个大任务均分成n个小任务,也即将整个迭代空间均分成n个块,每个处理器前两次计算采用基本块大小,之后每次计算的块大小根据实测性能动态调节。具体来说,每个处理器一旦执行完当前迭代块,根据上一次和当前执行速度来调节下一次计算的工作量,并立即执行下一个迭代块,直到整个迭代空间执行完毕。

- 一、研究背景
- 二、异构协同并行编程总体框架
- 三、异构协同计算中任务调度
- 四、异构协同计算中通信优化
- 五、原型实现及应用案例

4. 异构协同计算中通信优化

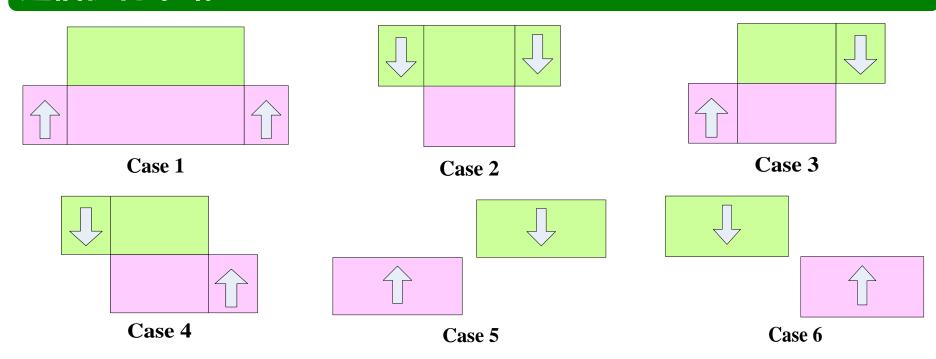
通信优化策略 1: Pipeline-based Communication Optimization



基于流水线的通信优化: 采用CUDA的stream技术和异步传输技术, 重叠GPU计算与数据传输, 隐藏CPU-GPU间的数据传输时间。

4. 异构协同计算中通信优化

通信优化策略 2: Incremental Data Transfer

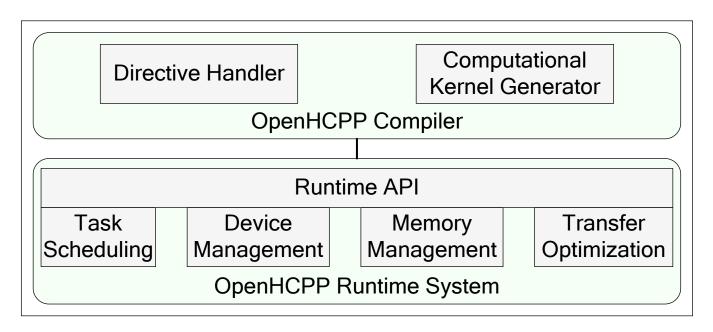


增量数据传输: 如果一个计算内核需要循环执行多次,每次都需要在CPU端和GPU/MIC端之间来回传输数据,那么有可能存在重复的不必要的数据传输。我们的增量数据传输策略能够避免重复的不必要的数据传输, 从而减少通信开销。如Case 1所示,左右两端箭头所在部分表示需要将数据从CPU端上传到GPU/MIC端,其余部分表示不需要传输。

- 一、研究背景
- 二、异构协同并行编程总体框架
- 三、异构协同计算中任务调度
- 四、异构协同计算中通信优化
- 五、原型实现及应用案例

5. 原型实现及应用案例

OpenHCPP: 一个适应于异构系统的基于指导语句的协同并行编程框架



OpenHCPP 原型系统

源到源的编译器: 指导语句处理器、计算内核生成器

运行时系统: 任务调度、设备管理、存储管理、传输优化

5. 原型实现及应用案例

Table I. Benchmarks used in our experiments

Benchmark	Description	Input Problem Size
Matrix Multiplication (MM)	Compute the product of two matrices	S: 2048 × 2048 M: 4096 × 4096 L: 8192 × 8192 (matrix size)
Jacobi Method (Jacobi)	An algorithm for determining the solutions of a diagonally dominant system of linear equations	S: $10k \times 10k$ M: $20k \times 20k$ L: $20k \times 30k$ (matrix size)
LU Decomposition (LUD)	Factor a matrix as the product of a lower triangular matrix and an upper triangular matrix	S: 6400 × 6400 M: 9600 × 9600 L: 12800 × 12800 (matrix size)
K-means (K-means)	K-means clustering on uniformly distributed data	S: 10×10^6 M: 25×10^6 L: 50×10^6 (random points)
N-body Simulation (N-body)	Approximate the evolution of a system of bodies that continuously interact with each other	S: 256k M: 512k L: 1024k (bodies)
Black-Scholes Option Pricing (BLKS)	Compute option price using Black-Scholes partial differential equation	S: 10×10^6 M: 50×10^6 L: 100×10^6 (options)

测试平台:

- 1) Two Intel Xeon E5-2640v2 CPU (16 cores at 2.0GHz)
- 2) A NVIDIA Tesla K20m GPU (2496 CUDA cores at 706MHz)
- 3) 64GB host memory, 5GB device memory

5. 原型实现及应用案例

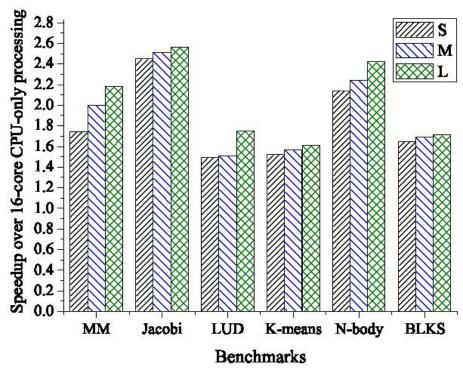


Fig. 1. The speedup of the CPU-GPU co-processing over the CPU-only processing for different problem sizes

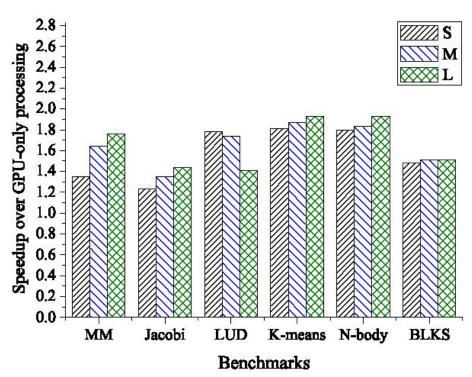


Fig. 2. The speedup of the CPU-GPU co-processing over the GPU-only processing for different problem sizes

图1和图2说明基于我们的编程框架所实现的6个应用案例,使用CPU-GPU协同计算与使用纯CPU或纯GPU计算相比取得了显著的性能提升。

