

بسم الله الرحمن الرحيم

پروژه دوم درس یادگیری ماشین توزیع شده
دکتر دوستی

مهدی وجهی - ۸۱۰۱۰۱۵۵۸

سوال ۱

مفاهیم اولیه

CUDA Kernel

CUDA یک سکو و مدل برنامه نویسی محاسبات موازی است که توسط NVIDIA توسعه داده شده که بتواند از مزیت و قدرت پردازنده های گرافیکی آن استفاده کرد. این سکو به برنامه نویس امکان می دهد که برنامه های محاسبه محور خود را شتاب دهد.

cuDNN

NVIDIA CUDA Deep Neural Network library یا cuDNN کتابخانه ای برای عناصر اولیه شبکه عصبی است که از شتابدهی GPU بهره می برد. این کتابخانه به صورت دقیق و کامل برای کاربرد شبکه های عصبی عمیق تنظیم شده. مواردی مانند ضرب ماتریسی، کانولوشن، سافت مکس و دلیل استفاده فریم ورک ها از آن کارایی بالای آن در GPU های NVIDIA هست. محاسبات یادگیری عمیق اکثرا تکرار شونده هستند بنابراین انویدیا با دانش خود از سخت افزار کتابخانه ای طراحی کرده تا این عملیات ها را با سرعت خوبی انجام دهند و برنامه نویس ها درگیر پیاده سازی محاسبات نشوند. به صورت خلاصه مزیت آن کارایی و سادگی است. بلس تمام مواردی که ما برای شبکه عصبی را می خواهیم ندارد مانند تباع های فعال سازی همچنین ما در پیاده سازی شبکه عصبی طراحی خود را ماتریسی انجام نمی دهیم از این لحاظ cuDNN مزیت دارد. همچنین تا جایی که متوجه شدم خود cuDNN برای محاسبات ماتریسی از بلس استفاده می کند.

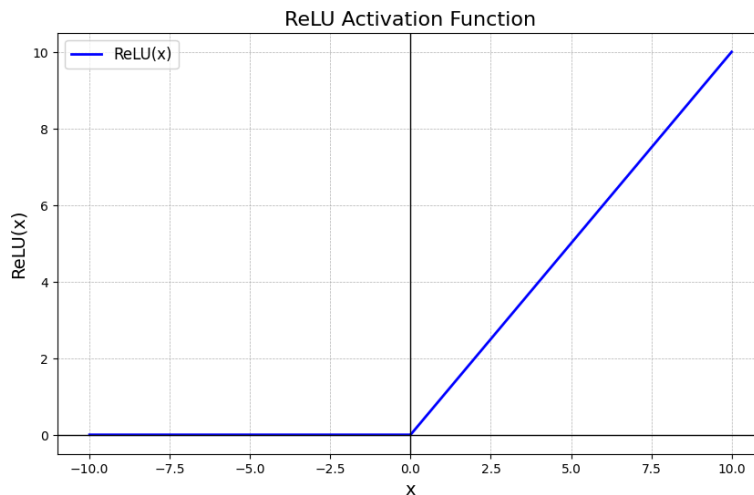
شرح کلاس FusedConvReLU

متد forward

این متد بسیار ساده است چون پیاده سازی ای که ما کردیم حالت خاص است و فقط با ابعاد خاص کار می کند ورودی ها بررسی می شود که ساختاری مطابق با آن داشته باشند. سپس تابع CUDA صدا زده می شود و مقادیر برای بکوارد و گرادیان گیری ذخیره می شود.

متد backward

ابتدا مقادیری که در forward ذخیره کردیم را بازیابی می کنیم سپس عملیات مشتق گیری را شروع می کنیم. خروجی تابع از ReLU رد می شد تصویر آن به شکل زیر است.



همانطور که می بینید مشتق آن در مقدار ورودی مثبت ۱ و در منفی ۰ است. اما در خود صفر مشتق ناپذیر است. اما برای حل این مشکل نقطه ی صفر هم برابر صفر در نظر میگیریم و داریم:

$$f'(x) = \begin{cases} 0 & \text{for } x < 0 \\ 1 & \text{for } x \geq 0 \end{cases}$$

پس گرادیان برابر با $y > 0$ می شود و سپس طبق قاعده زنجیره ای در مشتق لایه بعدی (که به عنوان ورودی داده شده) ضرب می کنیم و داریم:

`grad_z = grad_output * mask`

سپس باید باقی موارد را مشتق بگیریم. فرمول کانولوشن به شکل زیر است:

$$\text{out}(N_i, C_{\text{out}_j}) = \text{bias}(C_{\text{out}_j}) + \sum_{k=0}^{C_{\text{in}}-1} \text{weight}(C_{\text{out}_j}, k) \star \text{input}(N_i, k)$$

برای محاسبه گرادیان ورودی و وزن ها از توابع آماده پایتورچ استفاده کردیم و شکل و تنظیمات کانولوشن را به عنوان آرگومان دادیم همچنین گرادیان ورودی آن هم طبق قاعده زنجیره این همان `grad_z` دادیم. برای گرادیان بایاس هم طبق قاعده زنجیری داریم:

$$\frac{\partial L}{\partial b} = \frac{\partial L}{\partial z} \cdot \frac{\partial z}{\partial b}$$

چون بایاس بین تمام نورون های آن لایه مشترک است باید به صورت تجمیعی حساب شود. خوشبختانه مشتق اپراتور خطی است و می توانیم برای این کار تمام مقادیر مشتق را جداگانه حساب کنیم و سپس جمع بزنیم یعنی:

`grad_z.sum(dim=[0, 2, 3])`

همچنین برای محاسبه گرادیان z نسبت به بایاس داریم که:

$$\frac{\partial z}{\partial b} = \frac{\partial}{\partial b}(C + b) = \frac{\partial C}{\partial b} + \frac{\partial b}{\partial b} = 0 + 1 = 1$$

بنابراین مقدار گرادیان بایاس همان جمع مقادیر گرادیان است.

آموزش و آزمایش مدل

در زمان اجرا متوجه شدیم که هر دو مدل یادگیری ای ندارند و به صورت تصادفی عمل می کنند. با بررسی کد متوجه شدیم که به جای این که چند لایه کانولوشن تعریف شود روی یک لایه حلقه می زنیم. اما طبق صحبتی که با طراح پروژه شد، فرمودند که نیازی به اصلاح نیست. نتایج به شرح زیر است:

| مدل | زمان forward | زمان backward | دقت |
|--|--------------|---------------|--------|
| شبکه با ۱۰ لایه | | | |
| baseline CNN (Conv2d + ReLU) - cuDNN | 7.04s | 13.88s | 11.35% |
| fused CNN (FusedConvReLU) | 3.41s | 19.17s | 11.35% |
| baseline CNN (Conv2d + ReLU) - cuDNN off | 97.08s | 220.32s | 11.35% |
| baseline CNN (Conv2d + ReLU) - CPU | 20.56s | 109.53s | 11.35% |
| شبکه با ۲ لایه | | | |
| baseline CNN (Conv2d + ReLU) - cuDNN | 2.27s | 4.87s | 94.14% |
| fused CNN (FusedConvReLU) | 1.88s | 6.39s | 94.12% |
| baseline CNN (Conv2d + ReLU) - cuDNN off | 23.52s | 43.88s | 93.79% |
| baseline CNN (Conv2d + ReLU) - CPU | 6.67s | 22.03s | 93.76% |

تحلیل و بررسی

نکات جالب درباره اختلاف زمانی و دقت

یکی از نکات این نتایج این است که پیاده سازی ما در نهایت بدتر است اما با نگاه به نتایج می بینیم که زمان مسیر روبه جلو تقریباً نصف زمان حالت اصلی است ولی این موضوع در مسیر برگشت برعکس است. علت مسیر رفت می تواند این باشد که در پیاده سازی ما دیگر لازم نیست نتایج در حافظه سراسری نوشته و مجدد برای ReLU خوانده شود. در مسیر برگشت احتمالاً پیاده سازی پیش فرض از الگوریتم های بهتر و سریع تری استفاده می کند و زمان کمتری دارد.

همچنین می بینم که عملکرد در صورت عدم استفاده از cuDNN می شکند و حتی بدتر از CPU می شود!!

درباره دقت در ۲ لایه تفاوت زیادی مشاهده نمی شود و نکته جالب این است که وزن های لایه برای ۲ تکرار بهینه شده است و تا حد خوبی جواب گرفته. اما در ۱۰ لایه دیگر نمی توان وزن یکسانی که در همه به لایه ها به خوبی جواب بده پیدا کند و همچنین با توجه به این که دقت کلا ثابت مانده احتمالا پدیده Dying ReLU رخ داده.

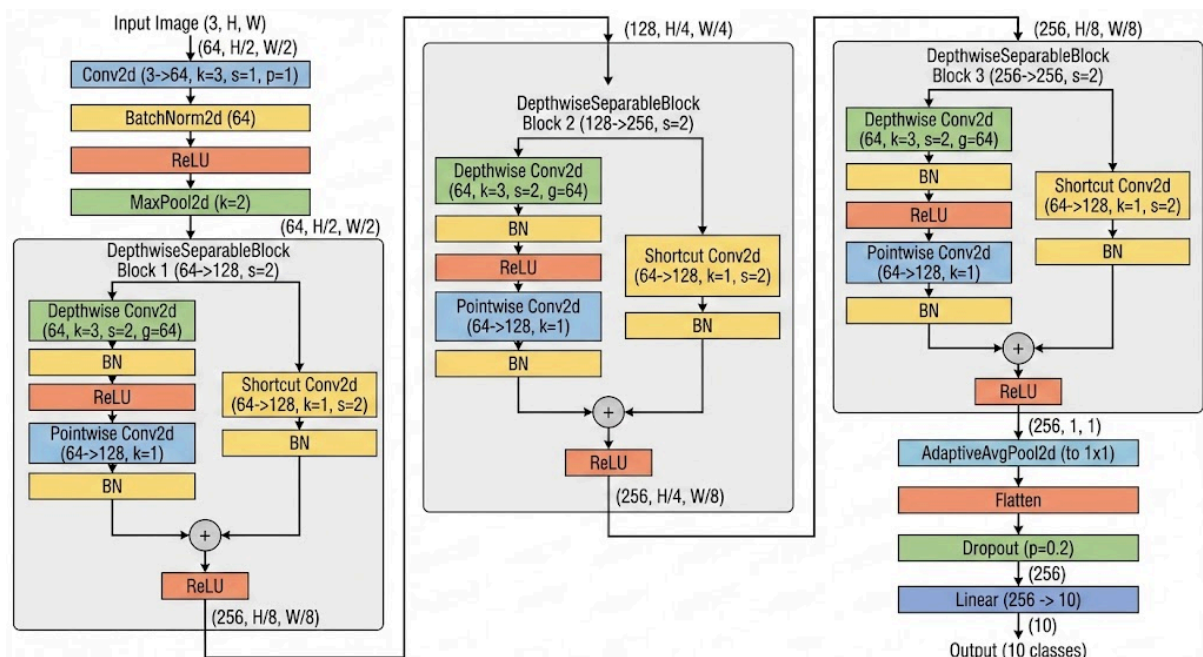
استفاده از کرنل اختصاصی

تقریباً هیچ موقع نوشتن کرنل اختصاصی ایده خوبی نیست و بهتر است از نهایت بهینه سازی و یکپارچگی در طراحی سخت افزار، محاسبات جبر خطی و ریاضی، پیاده سازی و کد نویسی، الگوریتم توسط خبرگان و طراحان انجام شده استفاده کنیم. زیرا به این راحتی نمی توان پیاده سازی ای به این کیفیت داشت. تنها در زمانی که پیاده سازی خاصی انجام دادیم که با هیچ روش مناسبی نمی توان با کرنل های فعلی پیاده سازی کرد یا احياناً هیچ راه دیگری جز بهینه سازی در این سطح کرنل نمی بینیم از کرنل اختصاصی استفاده کنیم.

همچنین کرنل پیشفرض قابلیت حمل بیشتری دارد و باگ های آن به مراتب کمتر از پیاده سازی ما خواهد بود.

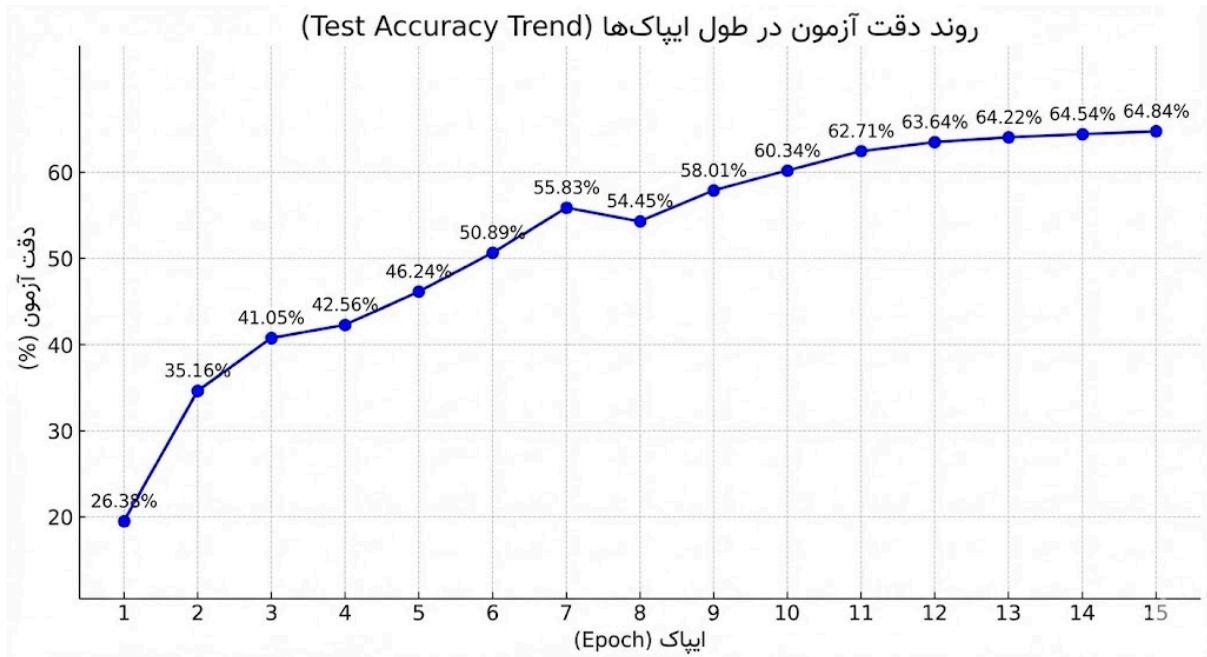
سوال ۲

طراحی و آموزش مدل



ساختار مدل را به صورت شکل بالا طراحی کردیم. در نهایت با پیکربندی زیر مدل را آموزش می دهیم:

- **پیش‌پردازش (Augmentation):** شامل RandomCrop، RandomHorizontalFlip، ColorJitter و RandomRotation برای افزایش تنوع داده‌های آموزشی.
 - **بهینه‌ساز (Optimizer):** الگوریتم AdamW با $\text{weight_decay}=5e-2$.
 - **زمان‌بندی نرخ یادگیری (Scheduler):** استفاده از OneCycleLR با حداکثر نرخ یادگیری $1e-3$ برای همگرایی سریع‌تر در ۱۵ اپاک.
- در نهایت نمودار دقت به صورت زیر است:



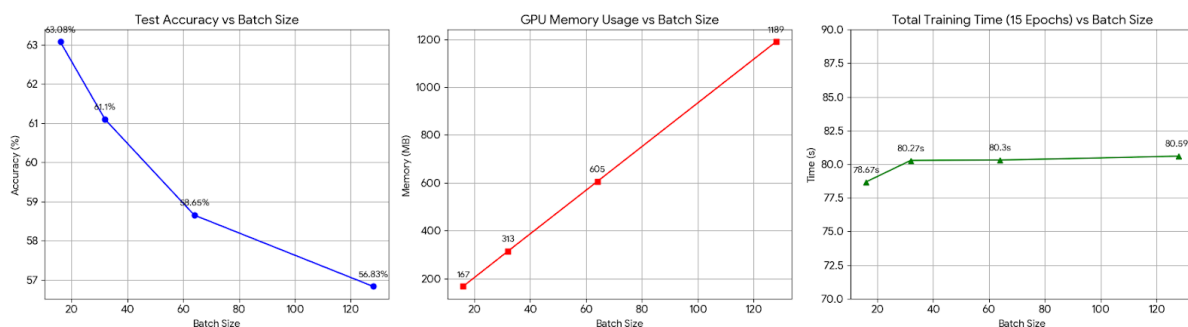
روند آموزش ۱۰۷ ثانیه زمان برد و ۳۱۲MB از حافظه کارت گرافیک را استفاده کرد.

مقایسه نتایج با حالت توزیع شده

| تغییرات | Multi-GPU (DDP - 2 GPUs) | Single GPU (Rank 0) | معیار ارزیابی |
|--------------------|--------------------------|---------------------|--------------------------------|
| - | 32 (Global: 64) | 32 | اندازه دسته (Local Batch Size) |
| حدود 38% کاهش زمان | 67.21 | 107.87 | زمان کل آموزش (ثانیه) |
| حدود 3% افت دقت | 61.85% (Rank 0) | 64.84% | دقت نهایی روی داده تست |
| تقریباً ثابت | 313.80 MB | 312.08 MB | حافظه مصرفی (به ازای هر GPU) |

در نهایت زمان آموزش ۳۸ درصد کم شد ولی بدون سربرار ما ۵۰ درصد انتظار داشتیم، سربرار هایی که باعث این موضوع شده اند سربرار ارتباط و سربرار هماهنگ کردن گرادیان ها است و همچنین در زمان اجرا دیدیم که از تمام توان استفاده نمی شود یکی از دلایل آن این است که پردازش ها در انتظار حافظه می مانند. چون هر پردازش بچ های ۳۲ تایی استفاده می کند در نهایت اندازه هر گام می شود بچ های ۶۴ تایی و با توجه به این که باقی پارامتر های ثابت است کمی اختلاف در دقت آن هم در ۱۵ ایپاک طبیعی است. میزان دسترسی به حافظه در هر gpu برابر ماند زیرا هر دو کارت گرافیک داده را جداگانه بچ های ۳۲ تایی برگزاری می کنند. (در سوالات بعدی که با بچ ۱۶ اجرا کردیم دیدیم که تقریباً نصف شد)

سوال ۳

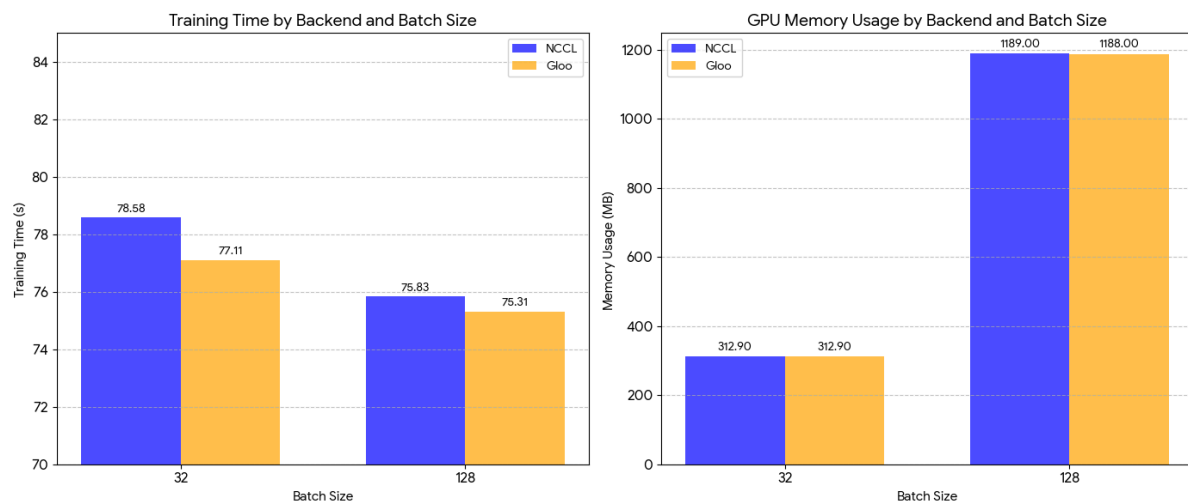


| Batch Size (Local) | Total Batch Size (Global) | Training Time (s) | GPU Memory (MB) | Test Accuracy (%) |
|--------------------|---------------------------|-------------------|-----------------|-------------------|
| 16 | 32 | 78.67 | 167.25 | 63.08% |
| 32 | 64 | 80.27 | 313.80 | 61.10% |
| 64 | 128 | 80.30 | 605.17 | 58.65% |
| 128 | 256 | 80.59 | 1189.30 | 56.83% |

طبق انتظار با حافظه مورد استفاده با اندازه بچ رابطه خطی دارد ولی برخلاف انتظار با افزایش اندازه بچ زمان کاهش پیدا نکرده دلیل این موضوع هم احتمالاً به این دلیل است که شبکه زیاد پیچیده نیست و گلوگاه آن

حافظه است. دقت مدل به نظر با اندازه بچ رابطه عکس دارد که این موضوع واقعا عجیب است تنها دلیلی احتمالی ای که به نظر می آید این است که بچ های کوچک در حرکت تصادفی بیشتری دارد و این باعث می شود مدل در کمینه محلی گیر نکند.

سوال ۴



| Backend | Batch Size (Local) | Total Training Time (s) | GPU Memory Usage (MB) |
|---------|--------------------|-------------------------|-----------------------|
| NCCL | 32 | 78.58 | 312.9 |
| Gloo | 32 | 77.11 | 312.9 |
| NCCL | 128 | 75.83 | 1189 |
| Gloo | 128 | 75.31 | 1188 |

همانطور که مشاهده می کنید واقعا تفاوت معنادار بین حالت ها نیست.

منابع

<https://docs.nvidia.com/cuda/cuda-c-programming-guide/>
<https://docs.nvidia.com/deeplearning/cudnn/latest/>
<https://datascience.stackexchange.com/questions/5706/what-is-the-dying-relu-problem-in-neural-networks>
<https://gemini.google.com/share/2b0496e02bee>
<https://gemini.google.com/share/084010819247>
<https://gemini.google.com/share/a9e818adb28a>
<https://gemini.google.com/share/4561de26bbe0>
<https://gemini.google.com/share/fb6ef21d04fc>
<https://gemini.google.com/share/8dd8c40a1dc6>
<https://gemini.google.com/share/4ece3c668b6b>
<https://gemini.google.com/share/6ece86d110c3>
<https://gemini.google.com/share/6ece86d110c3>
<https://gemini.google.com/share/59f0a2ee5e5b>
<https://gemini.google.com/share/fe5efa900d42>
<https://gemini.google.com/share/fb855b8e1d81>
<https://gemini.google.com/share/ab1c82baf0b5>
<https://gemini.google.com/share/0a08f9e7ef3f>
<https://gemini.google.com/share/6858ebc3ad58>
<https://gemini.google.com/share/99a7b94e54d4>
<https://gemini.google.com/share/68b2ff864909>
<https://gemini.google.com/share/3130e903da4b>
<https://gemini.google.com/share/dbafa12d8aca>
<https://gemini.google.com/share/d449fe4c5754>
<https://gemini.google.com/share/fd078e4a6d99>
<https://gemini.google.com/share/30d42d464faa>
<https://chatgpt.com/share/6925d240-2138-8001-a545-9a34502d7674>
<https://github.com/copilot/share/02224006-4a84-8081-a911-864ca0612834>
<https://github.com/copilot/share/486a4194-4aa0-8ca3-a902-0445a4212134>