AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA

IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE



Wydział Inżynierii Metali i Informatyki Przemysłowej



PROJEKT INŻYNIERSKI

pt.

„Realizacja frontalnego solwera MES z wykorzystaniem technologii OpenCL”

Imię i nazwisko dyplomanta: **Paweł Wal**

Kierunek studiów: **Informatyka Stosowana**

Nr albumu: **240202**

Opiekun: dr inż. Łukasz Rauch

Podpis dyplomanta: Podpis opiekuna:

Kraków 2014

***Oświadczam, świadomy odpowiedzialności karnej za poświadczenie nieprawdy, że niniejszy projekt inżynierski wykonałem osobiście i samodzielnie i że nie korzystałem ze źródeł innych niż wymienione w pracy.***

Kraków, dnia ………….… Podpis dyplomanta…………….

Spis treści

[1 WSTĘP 5](#_Toc376446180)

[2 WPROWADZENIE TEORETYCZNE 7](#_Toc376446181)

[2.1 METODY ROZWIĄZYWANIA UKŁADÓW RÓWNAŃ LINIOWYCH 7](#_Toc376446182)

[2.2 METODA ELIMINACJI GAUSSA 8](#_Toc376446183)

[2.2.1 ELIMINACJA W PRZÓD 8](#_Toc376446184)

[2.2.2 PODSTAWIANIE WSTECZ 10](#_Toc376446185)

[2.3 MACIERZE 12](#_Toc376446186)

[2.3.1 CHARAKTERYSTYKA MACIERZY W METODZIE ELEMENTÓW SKOŃCZONYCH 12](#_Toc376446187)

[2.3.2 METODY PRZECHOWYWANIA MACIERZY RZADKICH 14](#_Toc376446188)

[2.4 ARCHITEKTURA OPENCL 15](#_Toc376446189)

[2.4.1 SKŁADNIKI ŚRODOWISKA OPENCL 15](#_Toc376446190)

[2.4.2 SKŁADNIKI ARCHITEKTURY OPENCL 16](#_Toc376446191)

[2.4.3 PARALELIZM DANYCH 16](#_Toc376446192)

[2.4.4 ZADANIA I GRUPY ROBOCZE 17](#_Toc376446193)

[2.4.5 ZARZĄDZANIE PAMIĘCIĄ 19](#_Toc376446194)

[2.5 WYKORZYSTANE URZĄDZENIA 20](#_Toc376446195)

[2.5.1 NVIDIA TESLA M2090 20](#_Toc376446196)

[2.5.2 INTEL XEON X5650 21](#_Toc376446197)

[3 IMPLEMENTACJA SOLWERA 22](#_Toc376446198)

[3.1 ZAŁOŻENIA OGÓLNE 22](#_Toc376446199)

[3.1.1 PARADYGMAT „CZARNEJ SKRZYNKI” 22](#_Toc376446200)

[3.1.2 BIBLIOTEKA NAGŁÓWKOWA 22](#_Toc376446201)

[3.1.3 POWIĄZANIE Z KARTAMI GRAFICZNYMI 22](#_Toc376446202)

[3.2 RÓWNOLEGŁA METODA GAUSSA 23](#_Toc376446203)

[3.2.1 ELIMINACJA W PRZÓD 23](#_Toc376446204)

[3.2.2 ZAPEWNIENIE FORMY SCHODKOWEJ MACIERZY PO WYKONANIU ELIMINACJI 23](#_Toc376446205)

[3.2.3 PODSTAWIENIE WSTECZ 26](#_Toc376446206)

[3.3 PROBLEMY RÓWNOLEGŁOŚCI MASOWEJ 26](#_Toc376446207)

[3.3.1 PODZIAŁ PROBLEMU NA ZADANIA 27](#_Toc376446208)

[3.3.2 CYKL ROZWIĄZANIA 27](#_Toc376446209)

[3.4 WYKORZYSTANIE PAMIĘCI 30](#_Toc376446210)

[3.4.1 WYBÓR WYCINKA MACIERZY DLA CZĘŚCI 30](#_Toc376446211)

[3.4.2 PAMIĘĆ LOKALNA 32](#_Toc376446212)

[3.4.3 PRZECHOWANIE MACIERZY PO STRONIE GOSPODARZA 33](#_Toc376446213)

[3.5 PRZYKŁAD DZIAŁANIA PROPONOWANEGO ALGORYTMU 33](#_Toc376446214)

[4 BADANIA WYDAJNOŚCI 39](#_Toc376446215)

[5 WNIOSKI 39](#_Toc376446216)

[6 BIBLIOGRAFIA 39](#_Toc376446217)

# WSTĘP

Ponad czterdzieści lat temu, w roku 1970, Bruce Irons opublikował swoją koncepcję programu rozwiązującego układy równań w postaci macierzy rzadkich metodą frontalną. Jego główną motywacją do opracowania tej techniki była nie tylko wydajność, ale również zużycie pamięci [5]. Irons pracował z komputerem ICT 1905, który w najlepszym razie mógł mieć 96 kilobajtów pamięci operacyjnej w postaci 32 768 słów po 24 bity. Nic więc w tym dziwnego, że poszukiwał rozwiązania jak najbardziej optymalnego pamięciowo. Dziś co prawda pamięć jest znacznie mniej ograniczonym zasobem – przeciętny komputer biurowy dysponuje na ogół kilkoma gigabajtami, a większość kart, które wykorzystuje się do obliczeń nie posiada mniej niż gigabajt. Jak jednakże mówi przysłowie – apetyt rośnie w miarę jedzenia. Wraz ze wzrostem pamięci i mocy obliczeniowej wzrastają również rozmiary problemów – w tym tych z zakresu metody elementów skończonych, które interesują badaczy.

Wraz z biegiem lat technologia obliczeniowa ewoluowała. Kulminacją tej ewolucji są nowoczesne wielordzeniowe procesory i koprocesory obliczeniowe oraz karty graficzne. Szczególnie interesujące z punktu widzenia obliczeń wysokiej wydajności są te ostatnie. Składają się z jednego lub więcej procesorów strumieniowych, z których każdy dysponuje na ogół dużą ilością rdzeni obliczeniowych, mogących wykonywać obliczenia już nie tylko równolegle, ale w sposób masowo równoległy, niedostępny dla urządzeń opartych na klasycznych procesorach. Dla kodu obliczeniowego uruchamianego na takich urządzeniach istnieje jednak szereg ograniczeń [4]: transfery z pamięci dostępu ogólnego (pamięci hosta) do pamięci urządzenia są kosztowne czasowo, gdyż wymuszają okresy, w których ani CPU, ani GPU nie wykonują obliczeń, operacje atomowe na pamięci globalnej są powolne, problem stanowi również nadmierna dywergencja wątków.

Niniejsza praca jest poświęcona implementacji solwera podążającego za ideą solwera frontalnego zaprezentowanego w 1970 roku przez Ironsa, rozumianej jako rozłożenie złożonego problemu na serię częściowo tylko od siebie zależnych, lżejszych pamięciowo i znacznie prostszych obliczeniowo podproblemów. Celem przyświecającym tej pracy jest również stworzenie oprogramowania wykorzystującego w najlepszy sposób możliwości masowej równoległości oferowane przez nowoczesne, wysokowydajne urządzenia obliczeniowe.

Mimo, iż oprogramowanie podąża za myślą Ironsa, postulowana przez niego metoda rozwiązywania układów równań liniowych nie została dosłownie zastosowana. Zasada matematyczna, na której opiera się stworzone oprogramowanie jest wyprowadzona ze zmodyfikowanej metody eliminacji Gaussa. Modyfikacje mają na celu wykorzystanie mocnych stron zastosowanych urządzeń obliczeniowych, jednocześnie omijając ich ograniczenia i potencjalne słabości.

Do realizacji samego oprogramowania została wykorzystana architektura i zestaw bibliotek OpenCL. Każdy z wiodących producentów sprzętu obliczeniowego ma zazwyczaj swoją własną architekturę, którą obsługują jego urządzenia – jest to na przykład oprogramowanie CUDA dla urządzeń firmy NVIDIA czy Stream od firmy ATI. W odróżnieniu od nich OpenCL jest otwartym standardem, którego implementacje dla konkretnych urządzeń należą wprawdzie do ich producentów, lecz jego zastosowanie jest możliwe na urządzeniach NVIDIA, ATI, Intel, a nawet na niektórych procesorach w architekturze ARM pod kontrolą systemu Android [12]. Standard OpenCL dostarcza warstwę abstrakcji, dzięki której urządzenie, na którym wykonywany jest kod nie ma znaczenia dla twórcy oprogramowania tak długo, jak implementacja OpenCL dla tej platformy jest z nim zgodna.

Stworzony kod został przetestowany pod kątem wydajności dla szeregu macierzy o różnych rozmiarach. Do testów została wykorzystana karta graficzno-obliczeniowa NVIDIA Tesla M2090 oraz procesor Intel Xeon X5650.

# WPROWADZENIE TEORETYCZNE

## METODY ROZWIĄZYWANIA UKŁADÓW RÓWNAŃ LINIOWYCH

Koniunkcję pewnej liczby równań liniowych, w skład których wchodzi ten sam zestaw zmiennych nazywa się układem równań liniowych. Układ taki można zapisać w postaci równania macierzowego (1).

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (1) |

Ogólną reprezentację macierzową układu przedstawia równanie (2).

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2) |

Ze względu na wygodę, w przykładach umieszczanych w literaturze, często stosowana jest również reprezentacja w postaci macierzy rozszerzonej (3).

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3) |

Ze względu na czytelność, powyższa forma będzie stosowana w pozostałej części tego dokumentu. W literaturze zaproponowanych zostało wiele metod rozwiązywania układów równań. Oprogramowanie komputerowe służące do realizacji tej funkcjonalności nazywane jest solwerem.Metody służące do rozwiązywania układów równań liniowych można podzielić na dwie główne kategorie [7]: metody iteracyjne oraz metody bezpośrednie.Do metod bezpośrednich zaliczana jest między innymi metoda eliminacji Gaussa oraz metoda faktoryzacji (dekompozycji) LU.

## METODA ELIMINACJI GAUSSA

Metoda eliminacji Gaussa składa się z dwóch zasadniczych faz tj. fazy eliminacji w przód oraz fazy podstawiania wstecz. Uważna analiza obu tych faz pozwala wysnuć wnioski kluczowe w modyfikacji algorytmu dla oprogramowania równoległego.

### ELIMINACJA W PRZÓD

Pierwsza z faz opiera się na liniowej operacji algebraicznej [9], czyli na wiedzy, iż każde równanie w układzie równań liniowych może zostać zastąpione równaniem powstałym z połączenia tego równania z dowolnym innym występującym w tym układzie. Przedstawiając układ równań w postaci macierzowej, daje to podstawy do stosowania jednej z macierzowych operacji elementarnych, czyli dodawania lub odejmowania od siebie wierszy bądź ich wielokrotności. Celem fazy eliminacji w przód jest doprowadzenie układu równań w postaci macierzowej do górnej macierzy trójkątnej (znanej również jako macierz schodkowa). Dokonuje się tego eliminując, przy pomocy operacji elementarnych, pewną liczbę niewiadomych z poszczególnych równań reprezentowanych przez wiersze w macierzy [1,9].

Na podstawie [1] przeanalizowany zostanie przykład fazy eliminacji w przód. Na rysunku 1 dany jest układ równań w postaci macierzy rozszerzonej:

Rysunek 1. Układ równań liniowych w postaci macierzowej

Jest to układ równań wygenerowany przez prosty problem metody elementów skończonych. Na pierwszy rzut oka widać że jest symetryczna oraz pasmowa mimo, że pasmo to jest bardzo szerokie. Symetria oraz pasmowość to istotne cechy macierzy opisujących problemy metody elementów skończonych.

Pierwszym krokiem eliminacji w przód jest wyeliminowanie zmiennych oraz przy pomocy pierwszego wiersza macierzy pomnożonego przez odpowiednią liczbę. Po przeprowadzeniu tej operacji, macierz wygląda jak na rysunku 2.

Rysunek 2. Układ równań liniowych w postaci macierzowej po pierwszym kroku eliminacji w przód

Następnym krokiem jest postępowanie analogicznie w stosunku do zmiennych oraz , co zostało uwidocznione na rysunku 3.

Rysunek 3. Układ równań liniowych w postaci macierzowej po drugim kroku eliminacji w przód

Ostatnim krokiem w przypadku tej przykładowej macierzy jest zredukowanie wyrazu , jak zostało to uwidocznione na rysunku 4.

Rysunek 4. Układ równań liniowych w postaci macierzowej po zakończeniu eliminacji w przód

Analizując przebieg tego przykładu można wysnuć dwa pomocne wnioski. Dla każdego równania, czyli wiersza macierzy, można wyznaczyć ilość operacji elementarnych, które są konieczne do doprowadzenia go do pożądanej postaci, przy założeniu wykonywania operacji w sposób sekwencyjny. W powyższym przykładzie dla wiersza 1 było to zero operacji elementarnych, wiersz numer 2 wymagał jednej operacji elementarnej, zaś wiersze 3 i 4 po dwie. Wychodząc z powyższego wniosku postawić można kolejny, iż dla danej macierzy można szybko wyznaczyć maksymalną ilość operacji elementarnych konieczną do sprowadzenia jej do macierzy schodkowej przypadającej na wiersz. Jak łatwo zauważyć, ta ilość operacji jest związana bezpośrednio z szerokością pasma macierzy: .

Drugi wniosek wyprowadzić można z faktu, iż eliminacja w przód sprowadza macierz do postaci macierzy schodkowej. Cechą charakterystyczną tej macierzy jest to, iż pierwszy wyraz niezerowy w danym wierszu musi znajdować się na diagonali macierzy; bezpośrednio oznacza to, że żadne dwa wiersze nie mogą mieć identycznego pierwszego wyrazu niezerowego.

### PODSTAWIANIE WSTECZ

Drugą z faz rozwiązania układu równań liniowych przy pomocy metody Gaussa jest faza podstawiania wstecz (ang. back substitution). Etap ten przeprowadzany jest na macierzy sprowadzonej do górnej macierzy trójkątnej, czyli macierzy w postaci schodkowej utworzonej w fazie eliminacji w przód. Rysunek 5 przedstawia macierz w formie schodkowej gotową do przeprowadzenia fazy podstawiania wstecz.

Rysunek 5. Układ równań liniowych w postaci macierzy schodkowej

Kontynuując analizę tego przykładu na podstawie [9], zauważyć można iż wartość wyrazu może zostać wyliczona bez przeprowadzania żadnych dodatkowych operacji, podczas gdy pozostałe wyrazy wymagają operacji odpowiednio więcej. Wyraz zostaje więc wyliczony poprzez obustronne dzielenie jak uwidoczniono na rysunku 6.

Rysunek 6. Macierz schodkowa po przeprowadzeniu pierwszego kroku podstawienia wstecz

Wiedząc iż , możliwe jest teraz wyliczenie za pomocą równania danego trzecim wierszem macierzy: . Po wykonaniu odpowiednich operacji, uzyskujemy wynikową macierz przedstawioną na rysunku 7.

Rysunek 7. Macierz schodkowa po przeprowadzeniu drugiego kroku podstawienia wstecz

W drodze analogicznych działań dla dwóch pozostałych poszukiwanych wyrazów, oraz danych równaniami opartymi odpowiednio na drugim i pierwszym wierszu macierzy w formie zaprezentowanej na rysunku 7, uzyskiwana jest ostatecznie macierz przedstawiona na rysunku 8.

Rysunek 8. Finalna postać macierzy – rozwiązany układ równań liniowych

Macierz w tej postaci zawiera wyłącznie rozwiązanie układu równań liniowych, czyli cel zastosowania metody eliminacji Gaussa.

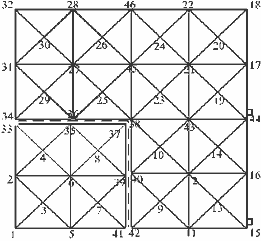
Na podstawie powyższego przykładu można wysnuć kolejny istotny wniosek. W przypadku fazy podstawiania wstecz, każdy kolejny krok (wyliczenie kolejnego wyrazu) wymaga wyliczenia wszystkich wyrazów, od których jest zależny. Inaczej mówiąc, wyliczenie wyrazu wymaga, co można przyjąć jako ogólną regułę, wyliczenia wyrazów .

Drugim istotnym spostrzeżeniem jest fakt, iż kolejność rozwiązywania równań z dołu do góry, typowa dla górnej macierzy trójkątnej, jest pewną abstrakcją. W istocie nieistotne jest, którym wierszem macierzy dany jest wyraz rozwiązywanego układu równań, tak długo jak istnieje metoda identyfikacji właściwego dla danego wyrazu wiersza.

## MACIERZE

Proponowane rozwiązanie ma służyć przede wszystkim jako solwer dla układów równań liniowych przedstawionych w postaci macierzowej wygenerowanych przez oprogramowanie rozwiązujące problemy z zakresu metody elementów skończonych. Wychodząc z tego założenia można wyciągnąć pewne wnioski, co do charakteru rozpatrywanych macierzy.

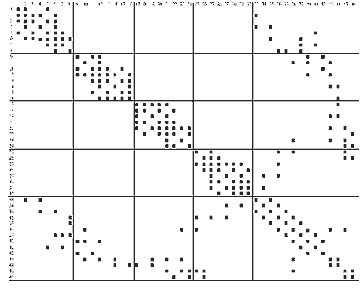
### CHARAKTERYSTYKA MACIERZY W METODZIE ELEMENTÓW SKOŃCZONYCH



Rysunek 8. Siatka elementów skończonych[[1]](#footnote-1)

Analizując siatkę elementów skończonych przedstawioną na rysunku 8, łatwo zauważyć, iż każdy element, a nawet cała siatka jako taka, może być postrzegana jako rodzaj grafu nieskierowanego. Dla każdego elementu wyliczana jest lokalna macierz sztywności. Następnie zawarte w niej wartości są umieszczane w globalnej macierzy sztywności. Mapowanie pozycji wyrazów w macierzy lokalnej do pozycji w macierzy globalnej określa numeracja węzłów oraz elementów [8].

Wychodząc z powyższych założeń można powiedzieć, że macierz sztywności tworzona w metodzie elementów skończonych jest w swojej strukturze podobna do macierzy sąsiedztwa dla grafu nieskierowanego, które są inherentnie symetryczne. Intuicyjnie „jeśli wierzchołek 1 jest sąsiadem wierzchołka 2 to wierzchołek 2 jest sąsiadem wierzchołka 1”. Identyczną logikę można zastosować w przypadku siatki elementów skończonych. Dzięki temu pewnym jest, iż wygenerowana macierz będzie symetryczna.



Rysunek 9. Macierz sztywności dla metody elementów skończonych[[2]](#footnote-2)

Na rysunku 9 została uwidoczniona macierz sztywności dla przedstawionej powyżej siatki elementów skończonych. Na tym przykładzie dobrze uwidoczniona jest druga z interesujących cech macierzy, którymi posługuje się metoda elementów skończonych: macierze te są rzadkie. W praktyce oznacza to, iż wiele z ich elementów to zera.

W pracy [10] Reginald Tewarson postulował, że macierz rzadka to taka, która przy wymiarach ma około niezerowych elementów, w praktyce – dwa do dziesięciu elementów niezerowych przypadających na każdy wiersz dla dużych . Są to wprawdzie definicje skonstruowane w zupełnie innych czasach, praca Tewarsona została opublikowana w 1973 roku, i niezbyt precyzyjne (nie jest na przykład sprecyzowane, co autor miał na myśli przez duże ), lecz pozwalają na wytworzenie definicji intuicyjnej: macierz jest rzadka, jeśli więcej niż połowa jej elementów to zera. Praktycznie każda macierz wygenerowana przez metodę elementów skończonych spełnia to założenie.

Specyficzną formą macierzy rzadkich są macierze pasmowe, czyli takie macierze rzadkie w których elementy niezerowe są skupione w paśmie ułożonym na przekątnej, którego środek wyznacza główna przekątna macierzy i zero lub więcej przekątnych po obu jej stronach. Macierze pasmowe bardzo dobrze nadają się do zastosowania metody Gaussa i jej pochodnych, gdyż z samej ich definicji wynika, iż niewiele operacji jest koniecznych, by sprowadzić je do postaci macierzy schodkowej – wymagana jest jedynie eliminacja elementów znajdujących się pod główną przekątną macierzy.

W metodzie elementu skończonego uzyskanie macierzy pasmowych wymaga odpowiedniego ponumerowania elementów i węzłów. Niektóre solwery [3] integrują się z rozwiązaniem samego problemu metody elementów skończonych do tego stopnia, że same zmieniają numerację węzłów i elementów, by uzyskać korzystniejszą dla ich metody działania strukturę macierzy. Ujmuje to jednak takim rozwiązaniom uniwersalności i utrudnia ich implementację w rozwiązaniach zewnętrznych.

### METODY PRZECHOWYWANIA MACIERZY RZADKICH

Duże macierze rzadkie na ogół przechowuje się w pamięci komputera w postaci skompresowanej [10]. Dzięki temu możliwe jest przechowanie danej macierzy kosztem mniejszej ilości pamięci. Kompresja pozwala też przechować macierz która, składowana w klasycznej strukturze danych, byłaby większa niż może pomieścić pamięć urządzenia.

W kontekście solwera działającego przeważnie na kartach graficznych zużycie pamięci jest istotne, co najmniej z dwóch powodów. Po pierwsze, dzięki kompresji można umieścić w pamięci urządzenia obliczeniowego większą macierz na raz. Po drugie, szybkość całkowitego działania solwera będzie związana między innymi z czasem transferu danych na urządzenie za pośrednictwem szyny danych PCI-Express [4]. Z tych dwóch względów konieczne jest rozważenie najpopularniejszych schematów przechowywania macierzy rzadkich.

Jednym z najprostszych schematów jest metoda koordynatowa (Coordinate Format), w której elementy niezerowe macierzy rzadkiej przechowywane są w formie tripletów , gdzie oraz stanowią odpowiednio wiersz i kolumnę w której znajduje się wartość . Ta metoda jest najprostsza, lecz zużywa miejsc w pamięci (dla uproszczenia kalkulacji pominięto kwestię stricte implementacyjna, tj. użytych typów danych), gdzie to ilość niezerowych elementów w macierzy.

Wariacją na temat metody koordynatowej i jednym z popularniejszych schematów przechowywania macierzy rzadkich, jest metoda Compressed Sparse Row Format[[3]](#footnote-3) (CSR). W tej metodzie przechowywane w pamięci są trzy wektory. Pierwszy z nich, o długości , zawiera niezerowe wartości z macierzy ułożone w kolejności od lewej do prawej oraz od góry do dołu macierzy. Drugi wektor zawiera indeksy kolumn, w których konkretne wartości w pierwszym wektorze znajdowały się w macierzy (we właściwych sobie wierszach). Trzeci wektor zaś zawiera informację o tym, od których indeksów zaczynają się poszczególne wiersze w dwóch poprzednich wektorach.

Przykład metody CSR przechowywania macierzy został przedstawiony na rysunku 10.

AA: 1.0 2.0 3.0 4.0 5.0 6.0 7.0 8.0 9.0 10.0 11.0 12.0

JA: 1 4 1 2 4 1 3 4 5 3 4 5

IA: 1 3 6 10 12 13

Rysunek 10. Przykład macierzy zapisanej w formacie CSR

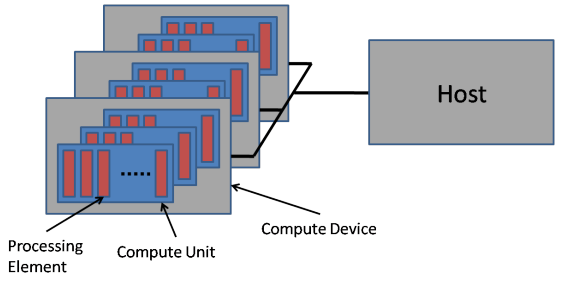
W tym przypadku ilość zużytej pamięci wynosi . Dwa pierwsze wektory muszą mieć długość równą ilości niezerowych wartości w macierzy, trzeci zaś w typowym dla metody elementów skończonych przypadku ma długość równą wymiarowi macierzy. Jest tak oczywiście przy założeniu, że w macierzy nie ma wierszy, w których nie ma żadnych danych, które dla metody elementów skończonych jest zasadne. Ponieważ z reguły niezerowych elementów w macierzy wygenerowanej w metodzie elementów skończonych będzie więcej niż wynosi wymiar macierzy , metoda ta wygrywa kompresją z metodą koordynatową ( jest mniejsze niż ). Istnieją również wariacje na temat tej metody. Najoczywistszą z nich jest format Compressed Sparse Column (CSC), różniący się tym, iż drugi wektor przechowuje indeksy wierszy, a trzeci początki kolumn w pozostałych wektorach.

## ARCHITEKTURA OPENCL

Jak wspomniano we wstępie do niniejszej pracy, OpenCL (lub Open Computing Language) jest stworzonym przez Khronos Group otwartym standardem tworzenia oprogramowania dla nowoczesnych urządzeń obliczeniowych. Architektura ta posiada kilka specyficznych cech, których zrozumienie jest konieczne dla jej skutecznego wykorzystania.

### SKŁADNIKI ŚRODOWISKA OPENCL

Idea funkcjonowania platformy OpenCL została przedstawiona na rysunku 11. Środowisko składa się z hosta – „gospodarza”, który zleca wykonanie konkretnych obliczeń urządzeniom obliczeniowym. Każde z nich posiada wiele jednostek obliczeniowych, z których każda posiada więcej niż jeden element przetwarzający.



Rysunek 11. Składniki środowiska dla architektury OpenCL[6]

### SKŁADNIKI ARCHITEKTURY OPENCL

Sama architektura składa się z trzech zasadniczych części [6]: specyfikacji języka, API platformy i API czasu wykonania. Specyfikacja języka OpenCL definiuje składnię programów i kerneli, które zostaną uruchomione z użyciem pozostałych dwóch części architektury. Jest oparty na standardzie ISO C99, lecz ze zmodyfikowanymi, dodanymi lub usuniętymi słowami kluczowymi, a także bez niektórych funkcjonalności.

API platformy zapewnia programistom dostęp do funkcji przy pomocy których mogą sprawdzić dostępność urządzeń wspierających OpenCL. Realizuje ono również koncepcję kontekstu. Kontekst jest kontenerem grupującym urządzenie z przeznaczoną dla niego zawartością pamięci oraz kolejkami zadań. Przy pomocy API platformy realizowane są transfery danych między gospodarzem a urządzeniem obliczeniowym.

API czasu wykonania wykorzystuje dostarczone przez platformę konteksty do kontrolowania kompatybilnych urządzeń. Przy jego pomocy odbywa się zarządzanie kolejkami zadań, obiektami pamięci i kernelami. Za pośrednictwem API czasu wykonania odbywa się również kolejkowanie kerneli na konkretnych urządzeniach.

### PARALELIZM DANYCH

OpenCL, podobnie jak karty graficzne, które są główną grupą urządzeń wykorzystujących tą technologię, działa na zasadzie paralelizmu danych [15]. W praktyce oznacza to, iż w przeciwieństwie do paralelizmu zadań, który zakłada wykonanie różnych zadań w tym samym czasie, OpenCL zakłada wielokrotne wykonanie identycznego (lub podobnego) zadania na elementach pewnego zbioru danych.

W tabeli 1 zostało przedstawione porównanie standardowego kodu skalarnego w języku C oraz kodu paralelnego względem danych w języku OpenCL.

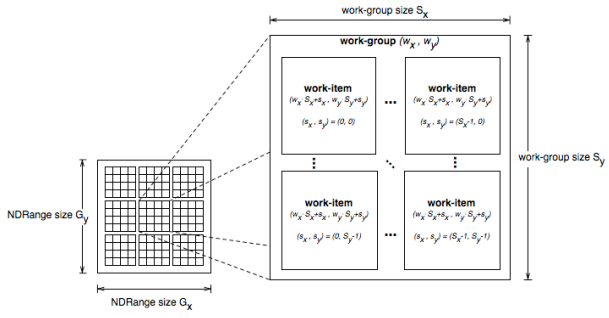
Tabela 1. Porównanie kodu paralelnego względem danych z funkcją skalarną (za [6]).

|  |  |
| --- | --- |
| Skalarna funkcja w języku C | Funkcja paralelna względem danych |
| void sqrt(int n, const float \*a, float \*res)  {  int i;  for(i=0; i<n; i++)  res[i] = a[i]\*a[i];  } | kernel void dp\_square  (global const float \*a, global float \*res)  {  int id = get\_global\_id(0);  res[id] = a[id] \* a[id];  } |

Paralelizm danych jest w OpenCL realizowany za pośrednictwem programów, składających się z jednego lub więcej kerneli. Program może też zawierać dodatkowe funkcje wykorzystywane przez kernele oraz stałe dane. Podczas wykonania danego kernela wiele jego kopii jest równolegle wykonywanych na elementach przetwarzających urządzenia obliczeniowego. Wykonania te zwane są work-itemami[15]. W dalszej części niniejszej pracy będą wykorzystywane terminy „zadanie”, by określić work-item, i „grupa robocza”, by określić work-group.

### ZADANIA I GRUPY ROBOCZE

Zadania są powiązane ze sobą w grupy robocze, jak uwidoczniono na rysunku 12.



Rysunek 12. Zadania i grupy robocze w OpenCL [15].

Przedstawiona po lewej stronie powierzchnia *NDRange* to metoda organizacji pamięci i rozplanowania zadań w architekturze OpenCL. *NDRange* to *N*-wymiarowa przestrzeń (OpenCL pozwala na wykorzystanie jedno-, dwu- lub trójwymiarowej przestrzeni). Przestrzeń ta jest dzielona na grupy robocze. Każda z grup roboczych dysponuje indeksami lokującymi ją w konkretnym punkcie *NDRange*. Każde zadanie, stanowiące odrębną instancję kernela, dysponuje unikalnym globalnym numerem identyfikacyjnym oraz unikalnym wewnątrz grupy roboczej identyfikatorem lokalnym.

Z punktu widzenia paralelizmu danych, *NDRange* jest swoistym mapowaniem konkretnych instancji kernela na konkretne elementy obszaru pamięci, który ma zostać przetworzony. Do dodania do siebie dwóch macierzy *N* x *N* można wykorzystać kernele uruchomione przy dwuwymiarowym *NDRange* z *Gx* = *Gy* = *N*. Do wyliczenia iloczynu skalarnego z kolei należałoby wykorzystać kernele uruchomione na jednowymiarowym *NDRange*.

Podział zadań na grupy robocze służy też do podziału barier na dwa rodzaje. W kernelach OpenCL można wykorzystywać bariery lokalne, które synchronizują tylko wątki wewnątrz grupy roboczej, bądź bariery globalne, które zsynchronizują wszystkie wątki działające na *NDRange*.

### ZARZĄDZANIE PAMIĘCIĄ

Jednym z istotnych założeń architektury OpenCL, o którym należy pamiętać projektując dla niej oprogramowanie jest fakt, iż pojedyncza grupa robocza będzie wykonywana symultanicznie na jednej jednostce obliczeniowej (a wielu elementach przetwarzających). Ta wiedza przydatna jest podczas analizy modelu pamięci OpenCL.

W OpenCL wyróżniamy cztery osobne przestrzenie w pamięci [15]. Są to:

1. **Pamięć stała.** W tej kategorii pamięci przechowywane są wartości niezmienne podczas całego wykonania kernela. Może ona zostać zainicjalizowana przez „gospodarza”.
2. **Pamięć globalna.** Do tej pamięci mają dostęp (zapis i odczyt) wszystkie wątki we wszystkich grupach roboczych. Jeśli urządzenie na to zezwala, operacje na tej pamięci mogą być przechowywane w pamięci podręcznej. Jest to zazwyczaj największy dostępny obszar pamięci na urządzeniu obliczeniowym, ale najczęściej oferuje również najwyższy czas dostępu.
3. **Pamięć prywatna.** Do tego rodzaju pamięci ma dostęp tylko pojedyncze zadanie, które ją zaalokowało.
4. **Pamięć lokalna.** Pamięć współdzielona przez wszystkie wątki w danej grupie roboczej, niedostępna poza grupą roboczą. Jeśli jest to wspierane przez konkretne urządzenie, może być mapowana na obszar pamięci podręcznej przy konkretnej jednostce obliczeniowej, dzięki czemu dostęp do takiej pamięci jest znacznie szybszy dla danej jednostki i uruchomionych na niej zadań. Jeśli nie ma takiej możliwości, jako pamięć lokalna dla danej grupy roboczej zostanie zmapowany pewien obszar pamięci globalnej, co oczywiście nie pozwoli na uzyskanie takiego przyspieszenia jak prawdziwa pamięć lokalna.

Tabela 2 pokazuje jakie urządzenia i sposób, w jaki mogą alokować poszczególne rodzaje pamięci.

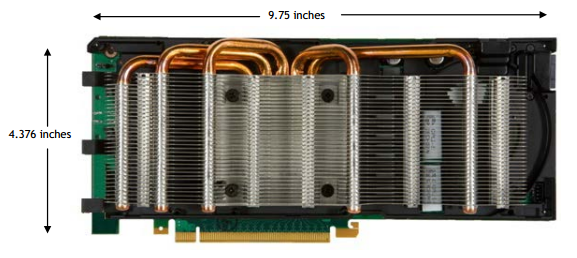
Tabela 2. Dostęp do pamięci oraz możliwości jej alokacji w OpenCL (za [15])

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | Globalna | Stała | Lokalna | Prywatna |
| Gospodarz | Dynamiczna alokacja  Odczyt i zapis | Dynamiczna alokacja  Odczyt i zapis | Dynamiczna alokacja  Brak dostępu | Brak alokacji  Brak dostępu |
| Kernel | Brak alokacji  Odczyt i zapis | Statyczna alokacja  Odczyt | Statyczna alokacja  Odczyt i zapis | Statyczna alokacja  Odczyt i zapis |

## WYKORZYSTANE URZĄDZENIA

### NVIDIA TESLA M2090

Jako jedno z urządzeń do testów została wykorzystana karta obliczeniowa NVIDIA Tesla M2090, przedstawiona na rysunku 13.



Rysunek 13. NVIDIA Tesla M2090

Urządzenia obliczeniowe Tesla M-class są jednymi z najszybszych istniejących kart obliczeniowych do obliczeń wysokiej wydajności [14], zaś Tesla M2090 to najszybsza z kart w serii 20. Karty te oparto na architekturze CUDA noszącej nazwę kodową „Fermi”.

Wewnątrz znajduje się aż 512 rdzeni CUDA (z punktu widzenia OpenCL są to elementy przetwarzające) zebranych w 16 jednostek obliczeniowych. Każdy z rdzeni jest taktowany zegarem o częstotliwości 1300 MHz. Maksymalna wydajność karty podczas obliczeń podwójnej precyzji wynosi 665 GFLOPsów (tysięcy operacji zmiennoprzecinkowych na sekundę), zaś podczas obliczeń w pojedynczej precyzji 1331 GFLOPsów.

Akceleratorowi Tesla M2090 nie brakuje również pamięci. Został wyposażony w 6GB pamięci RAM typu GDDR5, taktowanej z efektywną prędkością 3700 MHz. Co więcej jest to jedyny akcelerator NVIDIA który zawiera dwa silniki DMA, pozwalając na równoczesną komunikację przez złącze PCI-Express w obu kierunkach [13]. Efektywnie pozwala to na równoczesne pobieranie i wysyłanie danych przez gospodarza.

Ze względu na zastosowanie w karcie Tesla M2090 512 rdzeni obliczeniowych, przewidywane jest uzyskanie najlepszych wyników przy wybraniu globalnej ilości wątków równej wielokrotności tej liczby. Należy tu jednak zauważyć iż urządzenie powinno pozwalać na zadania o rozmiarze globalnym wynoszącym najwyżej 8192.

### INTEL XEON X5650

Work in progres…

# IMPLEMENTACJA SOLWERA

## ZAŁOŻENIA OGÓLNE

### PARADYGMAT „CZARNEJ SKRZYNKI”

Jednym z głównych założeń przyświecających projektowaniu proponowanego rozwiązania jest paradygmat solwera jako „czarnej skrzynki”. Jak wspomniano w rozdziale 2.3.1, niektóre solwery są bardzo mocno zintegrowane z oprogramowaniem rozwiązującym konkretny problem. Dzięki temu można spowodować, iż oprogramowanie, na przykład realizujące metodę elementu skończonego, wygeneruje macierz o lepszych parametrach z punktu widzenia przyjętej metody rozwiązania niż gdyby pominąć tą integrację. Dzieje się tak jednak kosztem ogólności rozwiązania i łatwości jego implementacji.

Proponowany solwer nie wymaga integracji z oprogramowaniem obliczeniowym na tym poziomie. Dzięki temu jego włączenie w istniejące rozwiązanie wymaga minimalnego wysiłku ze strony użytkownika. Co więcej, solwer nie jest właściwie uzależniony od rodzaju problemu przedstawionego w formie układu równań liniowych w postaci macierzowej. Przyjęto założenie, że rozwiązywane przy jego pomocy będą głównie układy równań wygenerowane przez metodę elementów skończonych. Dzięki zastosowaniu paradygmatu czarnej skrzynki nie wykorzystuje on jednak żadnej wiedzy o naturze problemu. Jedynym wymaganiem jest podanie na wejściu oznaczony układ równań liniowych

### BIBLIOTEKA NAGŁÓWKOWA

Drugim istotnym założeniem było stworzenie solwera w postaci biblioteki nagłówkowej. Dzięki temu jego dołączenie do istniejącego rozwiązania staje się jeszcze prostsze dla użytkownika końcowego, gdyż nie musi on najpierw kompilować kodu źródłowego solwera do postaci biblioteki, a następnie dołączać nagłówków do swojego oprogramowania i linkować go ze skompilowaną biblioteką. Wystarczającym jest dołączenie nagłówka i linkowanie programu z odpowiednią dla wykorzystywanego sprzętu implementacją biblioteki OpenCL.

### POWIĄZANIE Z KARTAMI GRAFICZNYMI

Jako że OpenCL pozwala na uruchamianie kodu masowo równoległego na całej gamie platform, podczas tworzenia oprogramowania konieczne było skupienie się przynajmniej na jednej kategorii urządzeń obliczeniowych. Jako docelowa platforma dla optymalizacji rozwiązania zostały wybrane karty graficzne, przy pomocy których można realizować akcelerację obliczeń. Podczas tworzenia opisanego w niniejszej pracy rozwiązania najłatwiej dostępnym urządzeniem do testów było kilka różnych kart graficznych firmy NVIDIA, które szerzej zostały opisane w rozdziale 2.5.

## RÓWNOLEGŁA METODA GAUSSA

W obliczu wysnutych w rozdziale 2.2 wniosków można pokusić się o analizę potencjalnych możliwości zrównoleglenia metody eliminacji Gaussa.

### ELIMINACJA W PRZÓD

Kluczowe wnioski jeśli chodzi o zrównoleglenie fazy eliminacji w przód zostały wyciągnięte w rozdziale 2.2.1. Cała macierz musi zostać sprowadzona do postaci macierzy schodkowej, co oznacza iż dla każdego wiersza konieczne jest wykonanie pewnej ilości eliminacji wyrazów. Aby eliminacja pierwszego niezerowego wyrazu w danym wierszu była efektywna i nie spowodowała niepożądanych efektów, eliminację należy przeprowadzić przy pomocy wiersza o identycznej charakterystyce, tj. tym samym pierwszym niezerowym wyrazie. Co więcej, eliminacje takie muszą trwać, dopóki dla żadnego wiersza w macierzy nie będzie takiego innego wiersza, który miałby ten sam pierwszy niezerowy wyraz (zgodnie z faktem iż w macierzy schodkowej pierwszy niezerowy wyraz w wierszu jest unikalną charakterystyką każdego wiersza).

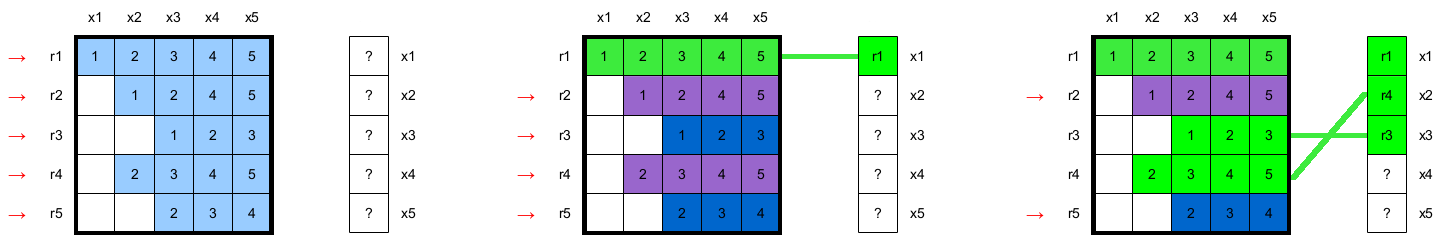
Można zatem wyznaczyć pewną operację, która musi zostać wykonana na wszystkich elementach pewnego zbioru danych, czyli operacja eliminacji w przód może zostać zrównoleglona w zgodzie z paradygmatem paralelizmu względem danych.

### ZAPEWNIENIE FORMY SCHODKOWEJ MACIERZY PO WYKONANIU ELIMINACJI

Powstaje wszakże inny problem – ponieważ OpenCL nie gwarantuje ani kolejności wykonania poszczególnych grup roboczych, ani zadań w ich obrębie, może się zdarzyć iż eliminacje prowadzące macierz do formy, którą można sprowadzić do macierzy schodkowej przy pomocy operacji zamiany wierszy, nie dadzą macierzy schodkowej.

Optymalne dla rozwiązania było również uniknięcie całkowicie operacji zamiany wierszy, gdyż ma znacznie większy narzut pamięciowy i obliczeniowy niż operacje dodawania i mnożenia wiersza przez wyraz (jedyne dwie operacje konieczne do przeprowadzenia eliminacji w przód). Stąd do rozwiązania został wprowadzono dodatkowy wektor, obok pamięci przechowującej macierz oraz wektor prawej strony. Wektor ten stanowi swoiste mapowanie rzeczywistej pozycji wiersza w macierzy do pozycji, którą zajmowałby w macierzy schodkowej (zgodnie z założeniem że wiersz o pierwszym niezerowym wyrazie będzie zajmował -tą pozycję w macierzy). Mapowanie takie rozwiązuje jeszcze problem szybkiego zweryfikowania czy dany wiersz posiada unikalny pierwszy niezerowy wyraz, a jeżeli nie, to względem jakiego wiersza należy go wyeliminować. Informacja ta jest zapisana w dodatkowym wektorze i oszczędza kosztownych przeszukań dużych obszarów pamięci. Jedynym kosztem jest tutaj konieczność blokowania dostępu do wektora mapy na czas odczytu i zapisu informacji przez zadania.

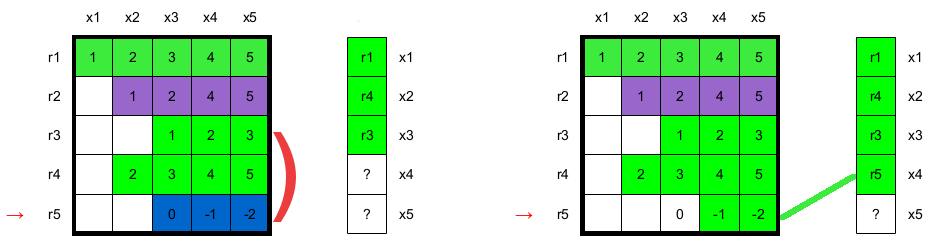
Na rysunku 14 można prześledzić pierwszy etap takiej operacji; przykład ten pokazuje działanie fazy eliminacji w przód proponowanego równoległego wariantu metody Gaussa w obrębie jednej grupy roboczej. Na rysunku przedstawiona została macierz oraz mapa, natomiast dla czytelności pominięty został wektor prawej strony.



Rysunek 14. Pierwszy krok równoległego wariantu metody Gaussa

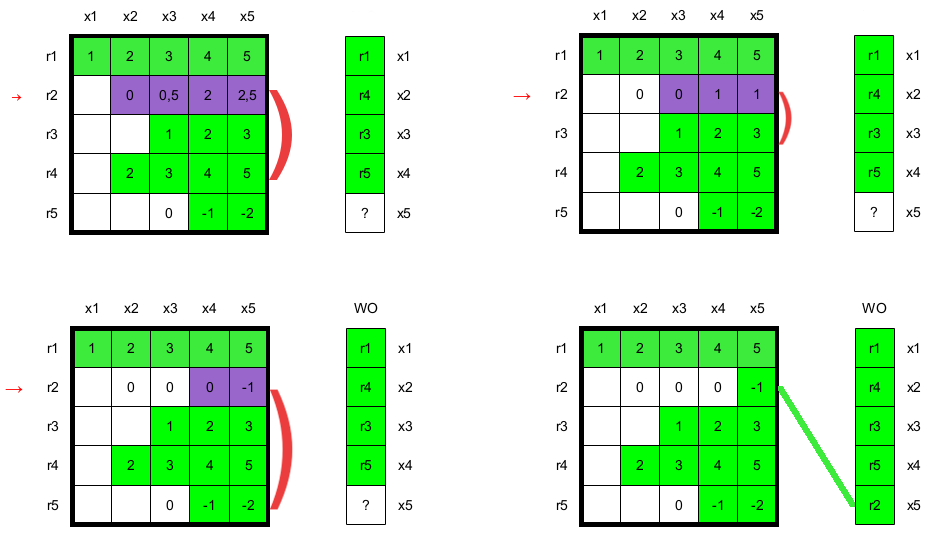
Zadanie operujące na wierszu r1 znajduje pierwszy niezerowy wyraz w kolumnie numer 1. Ponieważ przed nim dostępu do mapy nie uzyskał żaden inny wątek, wpisuje on swoje ID do mapy na odpowiedniej pozycji i zakańcza funkcjonowanie.

Podobnie dzieje się w przypadku wierszy r3 oraz r4; warto nadmienić tutaj, iż wiersze te zostały wybrane dla tego przykładu jako uzyskujące dostęp do mapy przed r2 oraz r5, by odwzorować typową dla OpenCL sytuację niesekwencyjnego przetwarzania zadań.



Rysunek 15. Drugi element przykładu równoległego wariantu metody Gaussa

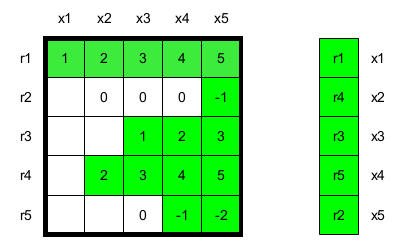
Przykład kontynuowany jest na rysunku 15. Przyjęto tym razem, iż w następnej kolejności dostęp do mapy uzyskał wiersz r5. Zadanie przetwarzające wiersz r5 znajduje pierwszy niezerowy wyraz w kolumnie 3, lecz to miejsce w mapie zajmuje już inny wiersz. Na wierszu r5 jest zatem przeprowadzana eliminacja przy użyciu znalezionego w mapie wiersza r3. Po zakończeniu eliminacji wiersz r5 ma teraz pierwszy niezerowy wyraz w kolumnie 4. Zadanie znajduje niezajęte miejsce w wektorze mapy, wpisuje weń swoje ID i zakańcza wykonanie.



Rysunek 16. Trzeci element przykładu równoległego wariantu metody Gaussa

Rysunek 16 pokazuje ostatni element przykładu, w którym ostatnie zadanie, obsługujące wiersz r2, uzyskuje dostęp do wektora zawierającego mapę. Tym razem potrzebne są aż trzy eliminacje, by wiersz spełnił warunek unikalnego pierwszego wyrazu niezerowego. Po wykonaniu eliminacji i odnalezieniu wolnego miejsca w wektorze mapy zadanie zakańcza wykonanie. Ze względu na to że wszystkie wątki skończyły pracę, wychodzi również cała grupa robocza.

W pamięci pozostaje macierz przygotowana do fazy podstawiania wstecz, uwidoczniona na rysunku 17.



Rysunek 17. Macierz przygotowana do fazy podstawiania wstecz przez równoległy wariant metody Gaussa.

### PODSTAWIENIE WSTECZ

Sposób przeprowadzenia podstawienia wstecz na macierzy wynikowej przedstawionej powyżej również wykorzystuje wektor mapy. Jedyną różnicą między tym wariantem a klasyczną metodą Gaussa jest to, iż podczas podstawiania wstecz algorytm porusza się od dołu do góry po wektorze mapy, wykorzystując wiersze o indeksach, na które kolejno natrafia zamiast w sposób naiwny poruszać się w górę po macierzy. W powyższym przykładzie kolejno przetworzone zostałyby wiersze r2, r5, r3, r4, r1.

Jeżeli chodzi o zrównoleglenie fazy podstawiania wstecz, wiedza zebrana w 2.2.2 wydaje się intuicyjnie sugerować, iż nie będzie to wykonalne. W istocie, z punktu widzenia programowania równoległego, wykonanie podstawiania wstecz dla wiersza jest operacją zależną od wykonania podstawiania wstecz dla . Operacje uzależnione od siebie w ten sposób nie mogą być łatwo zrównoleglone [2], czyli bez przeformułowania problemu tak, by usunąć z niego zależność następnego kroku od poprzednich.

## PROBLEMY RÓWNOLEGŁOŚCI MASOWEJ

Zaprezentowane zostało ogólne rozwiązanie problemu zrównoleglenia fazy eliminacji   
w przód w metodzie Gaussa. By dostosować to rozwiązanie do uruchomienia w architekturze OpenCL i uzyskać adekwatną wydajność, konieczne jest wykorzystanie dodatkowych wniosków wynikających z analizy funkcjonowania tej platformy przeprowadzonej w rozdziale 2.4.

### PODZIAŁ PROBLEMU NA ZADANIA

Zgodnie z proponowanym powyżej algorytmem, do każdego wiersza macierzy zostało przypisane jedno zadanie. Formułując jednakże rozwiązanie w ten sposób, niemożliwe byłoby rozwiązywanie układów równań o więcej niż kilku tysiącach niewiadomych. Docelowym rozmiarem problemów dla solwera były zaś macierze o setkach tysięcy lub milionach niewiadomych.

W związku z tym zostało stworzone rozwiązanie w duchu zaproponowanego przez Bruce’a Ironsa w jego oryginalnej pracy które pozwala na niezależne od siebie obrabianie części macierzy, a następnie łączenie wyników. Każdą z części można traktować jako osobny front rozwiązania. Dzięki zastosowaniu tego podziału można rozwiązywać układy o wielokrotnie większej ilości niewiadomych niż dostępna liczba wątków. Istotne jest również wynikające z tego podziału mniejsze zużycie pamięci.

Jedną ze zmiennych wejściowych dla solwera jest globalna ilość zadań które mają zostać uruchomione. Proponowane rozwiązanie dzieli macierz na części o rozmiarach równych tej wartości. Przykładowo, jeżeli dla macierzy o 10 000 niewiadomych zostanie wybrana globalna ilość zadań 1024, zostanie stworzonych 10 części, każda z nich obejmująca zakres 1024 wierszy.

Naturalnie w tym przypadku ostatnia, dziesiąta część obejmuje wiersze od 9216 do 10240. W kodzie kernela OpenCL zostały wprowadzone rozwiązania zapobiegające przekroczeniu granic pamięci w przypadku wystąpienia N większego niż rozmiary macierzy.

Zadania w obrębie jednej części są podzielone na grupy robocze. Podział ten jest wykonywany automatycznie przez OpenCL na podstawie lokalnej ilości zadań, podanej jako kolejna zmienna wejściowa do solwera. Przykładowo, jeżeli dla globalnej ilości zadań 1024 zostanie wybrana lokalna ilość zadań 128, utworzonych zostanie 8 grup roboczych. OpenCL wymaga, aby lokalna ilość zadań dokładnie dzieliła globalną. Każda z grup roboczych wykonywana jest na osobnej jednostce obliczeniowej w zakresie tego samego urządzenia obliczeniowego.

### CYKL ROZWIĄZANIA

Jeden kompletny cykl rozwiązania składa się z trzech etapów.

Dla każdej wyznaczonej części macierzy wykonywany jest pod-cykl rozwiązania. Pod-cykl ten składa się z przywrócenia warunku unikalności pierwszego wyrazu niezerowego wewnątrz grupy roboczej oraz wewnątrz całej części.

Dla każdej grupy roboczej tworzona jest osobna mapa, według koncepcji zaproponowanej powyżej. W praktyce mapa została zrealizowana jako wektor typu *integer*. Pozycje nieobsadzone, tj. takie, dla których jeszcze żaden z wierszy w macierzy nie umieścił informacji w mapie, ustawione są domyślnie na wartość *-1*.

Ze względu na to, iż każda mapa odpowiada jednej grupie roboczej, a w obrębie jednej części macierzy funkcjonuje więcej niż jedna grupa robocza, zakończenie pracy grupy zapewnia przywrócenie warunku unikalności tylko wewnątrz niej. Konieczne jest więc przywrócenie warunku unikalności wewnątrz całej części macierzy.

Do tego celu został stworzony drugi kernel. Jego działanie jest mniej skomplikowane niż kernela przywracającego warunek unikalności wewnątrz mapy lokalnej. Ten kernel również uruchamiany jest na jednowymiarowym *NDRange.* W najprostszym przypadku, gdy liczba wierszy w mapach jest równa lub mniejsza od wybranej globalnej ilości zadań, numer identyfikacyjny zadania ponownie jest traktowany jako numer wiersza. W przeciwnym przypadku każde zadanie przetworzy odpowiednio więcej wątków.

Mapy lokalne dla grup roboczych przechowywane są w pamięci lokalnej, co zapewnia szybki dostęp i niski koszt operacji atomowych (ich wykorzystanie opisano w rozdziale 3.4.2). Przed zakończeniem wykonania grupy roboczej zadanie o lokalnym identyfikatorze 0 kopiuje uzupełnioną lokalną mapę z pamięci lokalnej do globalnej. Do przechowywania map w pamięci globalnej wykorzystywana jest macierz o rozmiarze *N x M*. *N* jest równe ilości grup roboczych przypadających na część macierzy, *M* zaś długości map lokalnych dla tej części.

Mapy lokalne wpisane są do mapy globalnej jako kolumny. Każde zadanie przegląda przypisany mu wiersz w mapie globalnej. Pierwszy znaleziony wpis różny od *-1*, oznaczający, iż istnieje w macierzy wiersz o takim pierwszym wyrazie niezerowym, traktowane jest jako kanoniczne, tj. ten wiersz jest wykorzystywany do redukcji ewentualnych innych wierszy które posiadają ten sam pierwszy wyraz niezerowy. Jeżeli podczas dalszego przeglądania wiersza w mapie zostaną znalezione numery innych wierszy które mają ten sam pierwszy wyraz niezerowy, na tych dalszych wierszach wykonywana jest eliminacja względem pierwszego znalezionego wiersza.

Ten kernel przywraca jedynie warunek unikalności globalnej nie zwracając z kolei uwagi na unikalność lokalną (wewnątrz bloków, tj. grup roboczych). Uruchomienie pierwszego, a potem drugiego kernela (w sposób blokujący, czyli niedopuszczający uruchomienia ich symultanicznie) jest traktowany jako jeden pod-cykl rozwiązania. Każda wykonana eliminacja w skali globalnej jest zapisywana do odpowiedniej zmiennej jako „operacja”; tylko ta dana jest pobierana do hosta po każdym pod-cyklu rozwiązania, by zaoszczędzić na ilości danych koniecznych do przesłania przez złącze PCI-Express. Jeżeli ilość operacji globalnego przywracania jest niezerowa, jest to informacja, iż konieczne jest przeprowadzenie kolejnego pod-cyklu rozwiązania, czyli ponowne uruchomienie obu kerneli.

Jeśli kernele zakończą swoje wykonanie i pobrana ilość operacji jest równa *0*, przetworzona część macierzy oraz wektora prawej strony jest pobierana z urządzenia. Następnie pobrane części są wpisywane z powrotem we właściwe miejsca w macierzy oraz wektorze po stronie gospodarza.

Pobierana jest również finalna postać mapy globalnej w formie *N x M*. Następnie, ponieważ po wykonaniu drugiego kernela z wynikiem zera operacji w każdym wierszu jest najwyżej jedno pole o wartości nie wynoszącej *-1,* mapa jest sprowadzana do pojedynczego wektora. Dla wierszy które zawierały wyraz nie wynoszący *-1* w wektorze zapisywany jest wyraz, dla pozostałych *-1.*

Powstały wektor można rozpatrywać jako globalną mapę dla danej części. Ponieważ części macierzy obrabiane są osobno, konieczne jest rozwiązanie analogicznego problemu jak w przypadku przywracania unikalności w obrębie pojedynczej części.

Po zakończeniu wykonania pod-cykli rozwiązania dla wszystkich części macierzy wygenerowane mapy globalne dla części są zbierane w strukturę podobną do mapy globalnej podczas przetwarzania części, również o wymiarach *N x M*. W tym przypadku *N* jest równe ilości części, *M* zaś ilości niewiadomych w macierzy.

Dla tej struktury wykonywana jest analogiczna do działania drugiego kernela w pod-cyklu rozwiązania dla części: przywracany jest globalny warunek unikalności pierwszego wyrazu niezerowego. Ta część rozwiązania jest wykonywana na CPU po stronie gospodarza, by uniknąć transferów dużych ilości danych po złączu PCI-Express. By przyspieszyć jej wykonanie, pętla po wierszach globalnych map została zrównoleglona przy pomocy API OpenMP.

Analogicznie do pod-cyklu rozwiązania, zliczana jest ilość wykonanych operacji redukcji wierszy. Ilość zerowa powoduje zakończenie fazy eliminacji w przód, niezerowa zaś wykonanie kolejnego cyklu rozwiązania, wraz ze wszystkimi pod-cyklami dla poszczególnych części.

## WYKORZYSTANIE PAMIĘCI

Jak zostało wcześniej nadmienione, jednym z wąskich gardeł w przypadku urządzeń obliczeniowych jest przesyłanie danych przez złącze PCI-Express. W trakcie wykonywania samych obliczeń należy również unikać blokujących dostępów do pamięci globalnej, takich jak na przykład operacje atomowe. Poniżej opisano metody ograniczenia ilości przesyłanych danych i wykorzystanie pamięci lokalnej.

### WYBÓR WYCINKA MACIERZY DLA CZĘŚCI

Na rysunku 18 została przedstawiona przykładowa macierz podzielona na pięć części. Dla uproszczenia przykładu wybrano macierz pasmową zawierającą wyrazy niezerowe (oznaczone kolorem zielonym) wyłącznie na przekątnej. Pozostałe pola (szare) zawierają zera.



Rysunek 18. Przykładowa macierz pasmowa

Jeśli zostałoby wybrane najbardziej naiwne rozwiązanie, tj. przesyłanie za każdym razem cały fragment macierzy odpowiadający części, wielokrotnie odbywałyby się transfery zbędnych danych.

Posługując się przykładem eliminacji Gaussa przeprowadzonym wcześniej można wysunąć dwa kolejne stwierdzenia. Po pierwsze, dla danej macierzy podczas eliminacji w przód nie zajdzie żadna zmiana w kolumnach o indeksach mniejszych niż najniższy indeks kolumny zawierającej wyraz niezerowy. Po drugie, dla danej macierzy nie zajdzie żadna zmiana w kolumnach o indeksach większych niż najwyższy indeks kolumny zawierającej wyraz niezerowy.

W związku z tym, pozycje które nie mogą zostać zmienione nie są alokowane po stronie urządzenia obliczeniowego. Obszary które zostałyby przesłane dla przykładowej macierzy zostały oznaczone na rysunku 19 pogrubionym obramowaniem.



Rysunek 19. Przykładowa macierz pasmowa

Na rysunkach przedstawiona jest oczywiście sytuacja idealna, lecz przyjęty schemat zapewnia dostateczną kompresję dla macierzy generowanych przez metodę elementów skończonych.

Jak zostało pokazane w rozdziale 3.2, długość wymaganej dla danego fragmentu macierzy mapy wynika bezpośrednio z tego, ile znajduje się w nim niewiadomych. Dzieje się tak dlatego, iż numer wiersza w którym pierwszy wyraz niezerowy jest wpisywany do mapy pod indeksem odpowiadającym temu wyrazowi.

Jak widać na powyższym przykładzie, dzięki ograniczeniu szerokości fragmentów macierzy, każdy z nich zawiera mniej niewiadomych. Mapy dla danej części macierzy alokowane są więc nie o długości równej ilości wszystkich niewiadomych, a jedynie szerokości fragmentu. Dzięki temu możliwe jest umieszczenie ich w pamięci lokalnej jednostki obliczeniowej nawet dla dużych macierzy.

### PAMIĘĆ LOKALNA

Podczas analizy problemu okazało się, iż nie jest konieczne blokowanie dostępu do całego wektora mapy podczas wykonywania zadań. Z racji tego, iż dla danego wiersza w danym momencie musi być zapewniony synchroniczny dostęp tylko do jednej pozycji w tym wektorze, konieczne jest zablokowanie dostępu tylko do tej jednej pozycji. Zarzucony został pomysł wykorzystania wykluczenia wzajemnego (mutexów); zamiast tego w kernelu zastosowano operację atomową wbudowaną w OpenCL funkcją atomic\_cmpxchg[[4]](#footnote-4).

Funkcja ta przyjmuje trzy parametry: wskaźnik na miejsce docelowe w pamięci, wartość do porównania z nim i wartość do ewentualnego podstawienia. W momencie, kiedy zadanie rozpatrujące dany wiersz ustali, jaki jest jego pierwszy wyraz niezerowy, wywołuje funkcję atomic\_cmpxchg w następujący (zapisany poglądowo) sposób:

atomic\_cmpxchg(&mapa[pierwszy\_wyraz\_niezerowy], -1, numer\_wiersza)

Dla takich danych funkcja atomic\_cmpxchg porówna pozycję w wektorze mapy podaną pozycję z -1. Jeżeli są takie same, na miejsce to zostanie wstawiona wartość zmiennej *numer\_wiersza*, a funkcja zwróci -1. Jeżeli nie są, tj. w mapie na podanej pozycji jest już wpis różny od -1, na mapie nie zostanie wykonana żadna operacja, funkcja natomiast zwróci wartość, która została znaleziona w mapie. W ten sposób wywołaniem jednej funkcji w mapie zostaje umieszczona właściwa informacja, bądź do zadania trafia informacja o tym, względem którego wiersza należy wyeliminować pierwszy wyraz niezerowy w aktualnie przetwarzanym wierszu.

Najprostszym i najbardziej intuicyjnym rozwiązaniem byłoby umieszczenie pojedynczej mapy w pamięci globalnej, gdzie mogą ją osiągnąć wszystkie zadania. Jednakże jak zostało nadmienione wcześniej, operacje atomowe na pamięci globalnej są inherentnie powolne. Znacznie lepszym w kontekście prędkości wykonania jest przechowanie mapy w pamięci lokalnej.

W praktyce w kernelach OpenCL zastosowanych w rozwiązaniu dla każdej grupy roboczej tworzona jest osobna mapa, w identycznej postaci jak ta zaproponowana powyżej w opisie równoległego algorytmu.

Zadanie ustawienia początkowych wartości w lokalnej mapie zostało scedowane w każdej grupie roboczej na pierwsze z jej zadań, tj. to o lokalnym numerze identyfikacyjnym zero. Po kodzie wykonującym tą operację została umieszczona lokalna bariera, dzięki czemu żadne z zadań w grupie roboczej nie rozpocznie wykonania dalszego kodu zanim mapa nie zostanie wypełniona wpisami *-1*.

### PRZECHOWANIE MACIERZY PO STRONIE GOSPODARZA

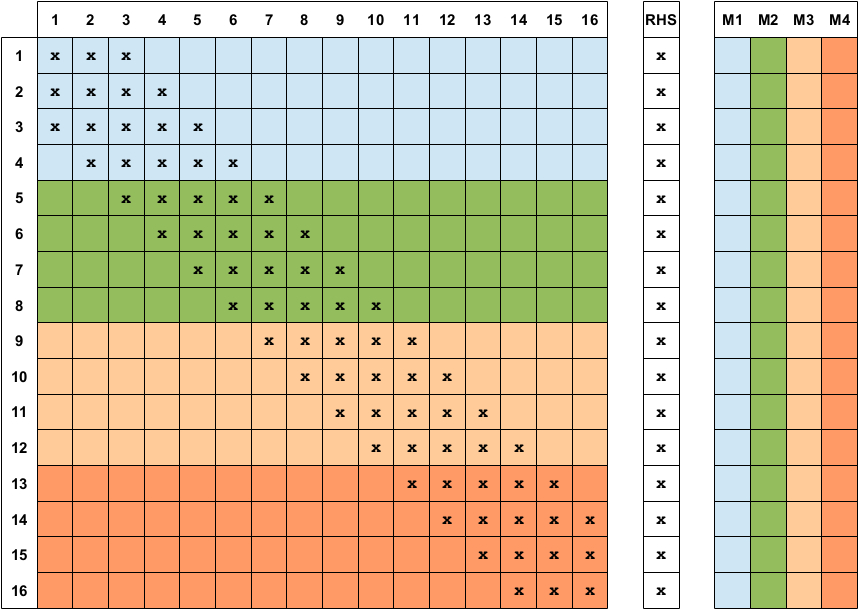
O ile na urządzenie obliczeniowe wysyłane są tylko fragmenty macierzy, po stronie gospodarza konieczne jest przechowanie całości macierzy w sposób pozwalający na zapis i odczyt dowolnych pól w macierzy. Jak jednakże łatwo obliczyć, próba wpisania do pamięci wszystkich pól macierzy o stu tysiącach niewiadomych jako typu *double* zużyłaby około 75GB.

Różne schematy kompresji macierzy rzadkich zostały zaprezentowane w rozdziale 2.3.2. Na potrzeby oprogramowania zrezygnowano z implementacji jednej z metod, zamiast tego wykorzystując część biblioteki Boost o nazwie uBLAS. Dostarcza ona klas do efektywnego przechowywania macierzy rzadkich, między innymi zastosowanej w proponowanym rozwiązaniu klasy *compressed\_matrix*.[[5]](#footnote-5) Klasa ta domyślnie przechowuje macierz przy pomocy opisanej wcześniej metody CSR.

## PRZYKŁAD DZIAŁANIA PROPONOWANEGO ALGORYTMU

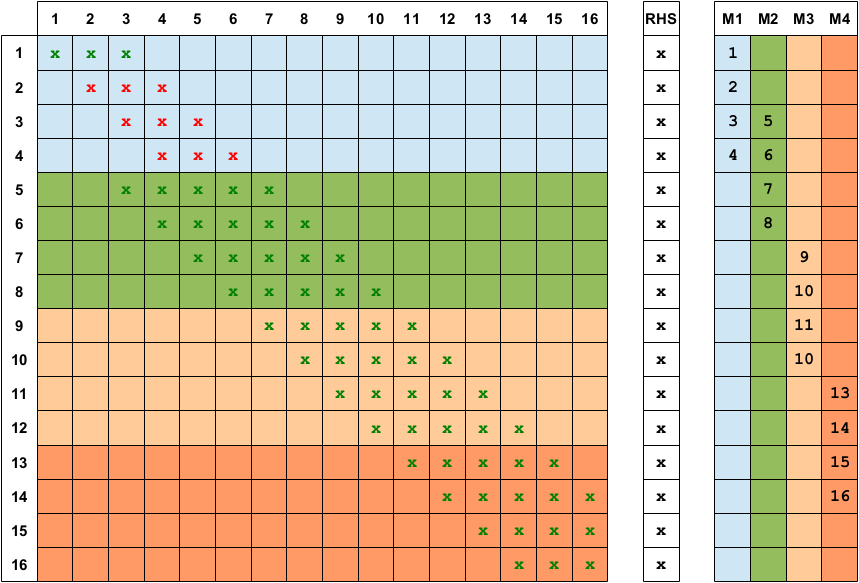
Na rysunku 20 została przedstawiona przykładowa macierz o wymiarze N równym 16. Na potrzeby tego przykładu założono, iż zadania rozwiązujące tą macierz zostały podzielone na cztery bloki oraz że w macierzy utworzona została tylko jedna część. Działanie części synchronizującej mapy pochodzące z części na CPU jest analogiczne z drugim z przedstawionych kerneli, zostało więc pominięte by nie przedłużać przykładu.

Obok macierzy i wektora prawej strony przedstawione zostały cztery mapy lokalne oznaczone M1,…,M4, ułożone tak, jak zostaną wpisane do mapy globalnej; kolor symbolizuje przypisanie map lokalnych do grup roboczych.



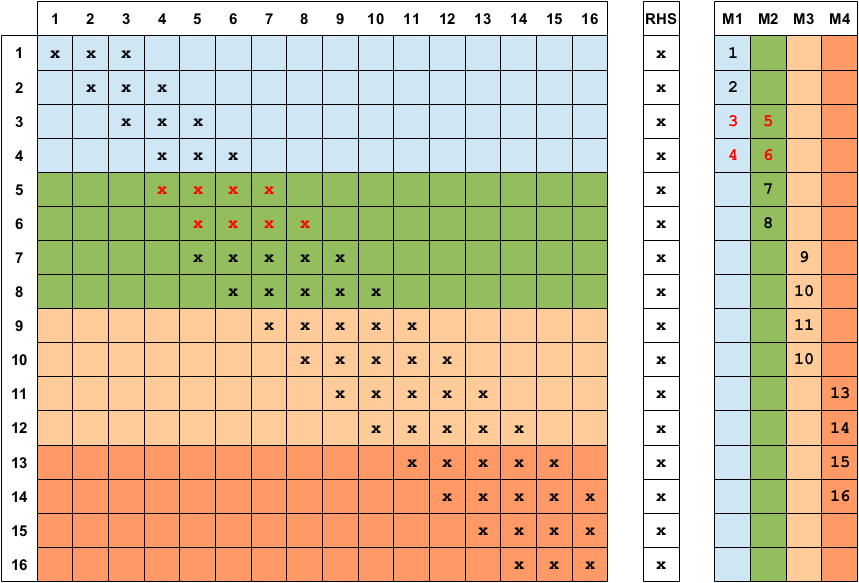
Rysunek 20. Przykładowa macierz do rozwiązania proponowanym algorytmem

Na rysunku 21 został przedstawiony wynik działania pierwszego z opisywanych kerneli, przywracającego warunek unikalności lokalnej. Kolorem zielonym oznaczono wiersze których ID zostały umieszczone w mapach lokalnych bez konieczności przeprowadzenia żadnych dodatkowych eliminacji. Kolorem czerwonym oznaczono wiersze, które uległy eliminacji.



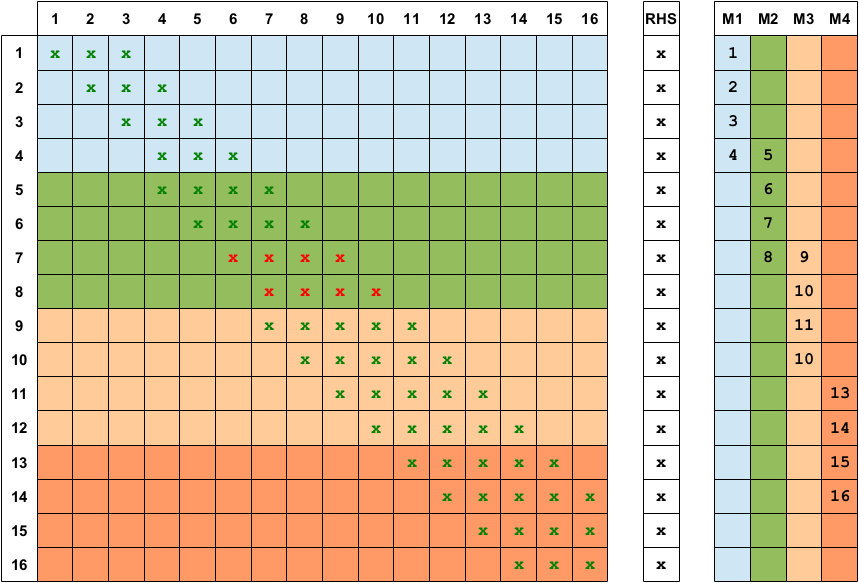
Rysunek 21. Efekt wykonania pierwszego kernela w pierwszym cyklu rozwiązania układu równań liniowych proponowanym algorytmem

Jak można łatwo zauważyć, warunek unikalności pierwszego wyrazu niezerowego został przywrócony wewnątrz grup roboczych, lecz nie jest spełniony w skali globalnej. Na rysunku 22 zostało przedstawione działanie drugiego kernela, który przywraca jego spełnienie globalnie. Kolorem czerwonym w macierzy zostały zaznaczone wiersze, które uległy eliminacji. Kolorem czerwonym w mapach zostały zaznaczone pozycje, w których zostały znalezione rozwiązane właśnie konflikty.



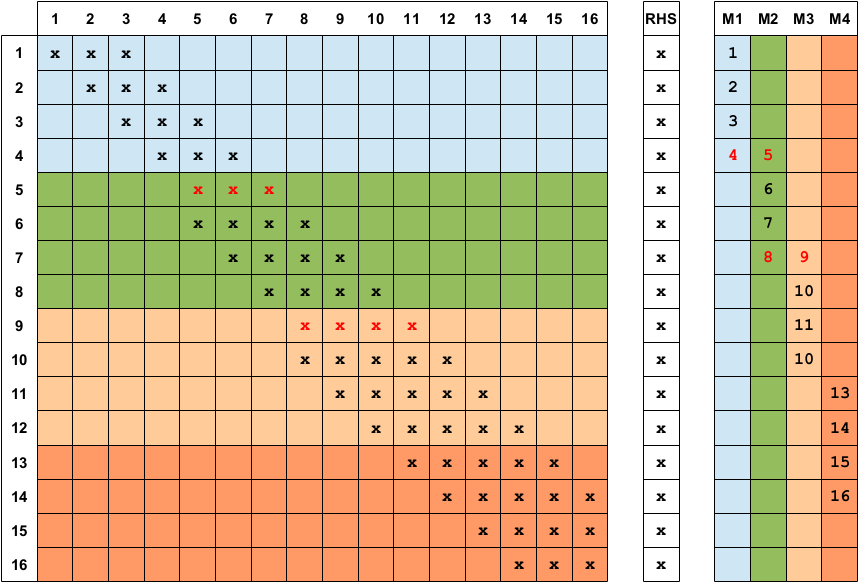
Rysunek 22. Efekt wykonania drugiego kernela w pierwszym cyklu rozwiązania układu równań liniowych proponowanym algorytmem

W wyniku działania drugiego kernela zostanie zarejestrowana informacja, iż wykonano dwie operacje. Dana ta zostanie pobrana z powrotem z urządzenia OpenCL na hosta, w związku z czym zostanie podjęta decyzja o wykonaniu kolejnego cyklu rozwiązania. Efekt wykonania pierwszego kernela w drugim cyklu rozwiązania został przedstawiony na rysunku 23. Ponownie kolorem zielony zostały zaznaczone wiersze, dla których nie zostały wykonane żadne operacje, zaś kolorem czerwonym wiersze, dla których zostały przeprowadzone eliminacje, by przywrócić warunek unikalności pierwszych wyrazów niezerowych w obrębie grupy roboczej.



Rysunek 23. Efekt wykonania pierwszego kernela w drugim cyklu rozwiązania układu równań liniowych proponowanym algorytmem

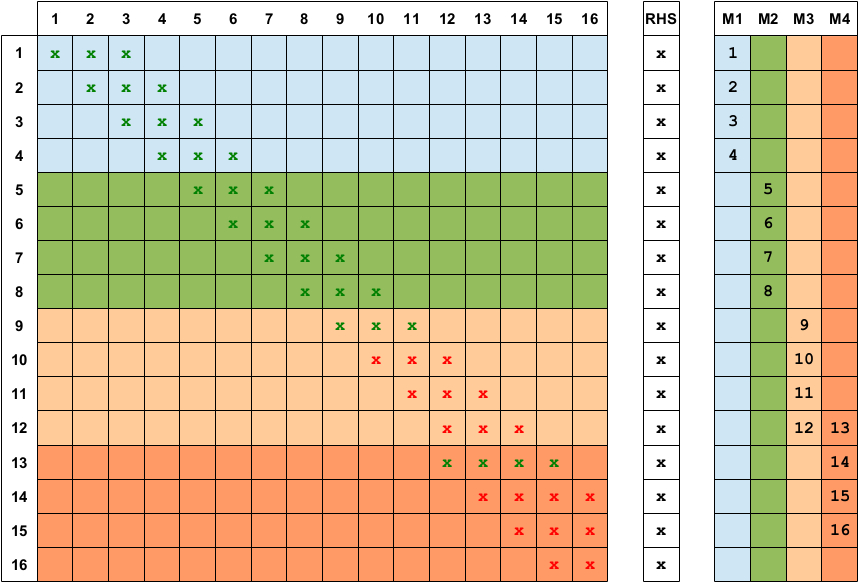
W wyniku wykonania pierwszego kernela powstały nowe globalne konflikty unikalności. Odpowiadające im wiersze w mapie globalnej zostały zaznaczone kolorem czerwonym na rysunku 24.



Rysunek 24. Efekt wykonania drugiego kernela w drugim cyklu rozwiązania układu równań liniowych proponowanym algorytmem

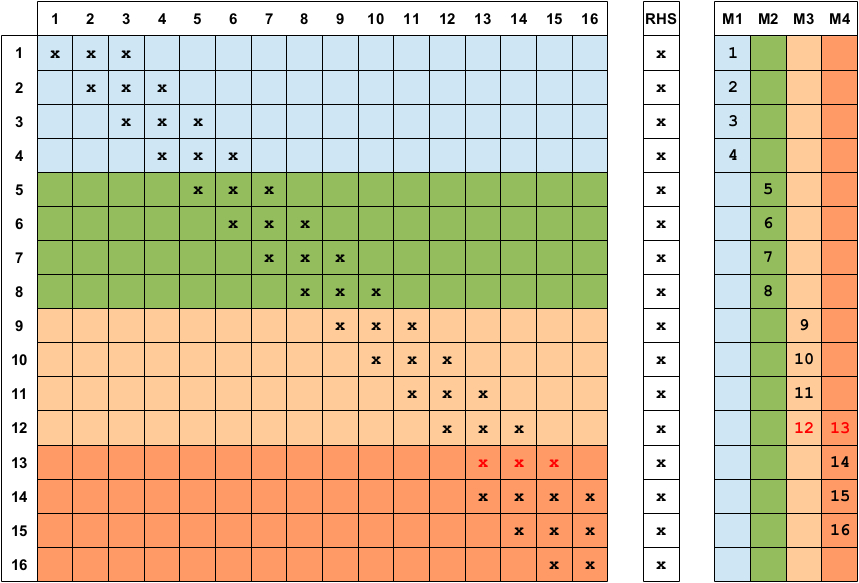
Drugi kernel w drugim cyklu rozwiązania ponownie wykonał dwie operacje eliminacji konfliktów globalnych. Ta informacja zostanie ściągnięta z urządzenia obliczeniowego do programu gospodarza i w związku z nią zostanie znowu podjęta decyzja o przeprowadzeniu kolejnego cyklu rozwiązania.

Dla zwiększenia czytelności przykładu grafiki reprezentujące dwa następne cykle rozwiązania zostaną pominięte. Zamiast tego przedstawiony zostanie cykl prowadzący do uzyskania finalnego rozwiązania układu równań. Na rysunku 25 przedstawione zostało wykonanie pierwszego kernela w przedostatnim cyklu prowadzącym do rozwiązania układu równań.



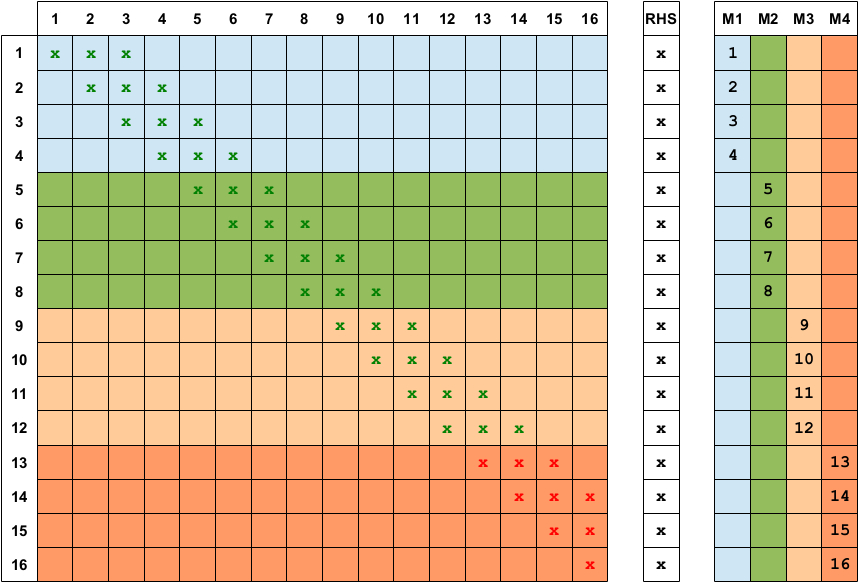
Rysunek 25. Efekt wykonania pierwszego kernela w przedostatnim cyklu rozwiązania układu równań liniowych proponowanym algorytmem

Wygenerowany został już tylko jeden konflikt globalny. Na rysunku 26 zostało uwidocznione jego rozwiązanie przez drugi kernel.



Rysunek 26. Efekt wykonania pierwszego kernela w przedostatnim cyklu rozwiązania układu równań liniowych proponowanym algorytmem

Z racji tego, iż została wykonana operacja eliminacji globalnej, zostanie przeprowadzony jeszcze jeden cykl rozwiązania. Jak jednakże widać na rysunku 27, tym razem kernel pierwszy, przywracający warunek unikalności, nie wytworzy już żadnych konfliktów globalnych, w związku z czym drugi kernel zwróci do gospodarza informację o niewykonaniu żadnych operacji.



Rysunek 27. Efekt wykonania pierwszego kernela w finalnym cyklu rozwiązania układu równań liniowych proponowanym algorytmem

Po otrzymaniu tej informacji oprogramowanie gospodarza zaprzestanie wykonywania kerneli. W następnym kroku rozwiązania macierz schodkowa, wektor prawej strony i ostateczna zawartość mapy globalnej dla tej części macierzy (na potrzeby tego przykładu – jedynej) zostanie pobrana z urządzenia obliczeniowego.

Macierz zawierająca mapę globalną zostanie sprowadzona do wektora zgodnego z ideą zaprezentowaną w rozdziale 3.2. Ponieważ jest tylko jedna część, kod synchronizujący mapy pochodzące z części nie wykona żadnych operacji i pętla rozwiązania zostanie zakończona. Następnie na uzyskanych strukturach danych zostanie przeprowadzona sekwencyjna operacja podstawienia wstecz z wykorzystaniem CPU, co zaowocuje finalnym wynikiem.

Warto zauważyć tutaj, iż do minimum zostały ograniczone transfery danych po złączu PCI-Express. Duże struktury danych, czyli fragmenty układu równań i wektora prawej strony oraz pamięć mapy globalnej zostaje przesłana w danym cyklu raz do urządzenia i raz z powrotem. Dzieje się to tylko na początku pętli pod-cykli rozwiązania dla tej części, i raz na końcu. W każdym pod-cyklu rozwiązania z urządzenia transferowana jest zbywalnie mała ilość danych, gdyż informacja o ilości przeprowadzonych operacji eliminacji globalnej w danej części jest zapisywana w pojedynczej zmiennej typu *unsigned int*.

# BADANIA WYDAJNOŚCI

Work in progress…

# WNIOSKI

Work in progress…

# BIBLIOGRAFIA

[1] Bathe, K. J.: Finite element procedures in engineering analysis. *Englewood Cliffs: Prentice-Hall*. 1982.

[2] Bernstein, A.J.: Analysis of Programs for Parallel Processing. *IEEE Transactions on Electronic Computers.* 1966 Vol. EC-15, no. 5, pp. 757-763

[3] Butrylo, B. [et al.]: A Survey of Parallel Solvers for the Finite Element Method in Computational Electromagnetics. *International Journal for Computation and Mathematics in Electrical and Electronic Engineering.* 2004 Vol. 23, no. 2, pp. 531-546.

[4] Cook, S.: CUDA Programming. A Developer’s Guide to Parallel Computing with GPUs. *Waltham: Elsevier.* 2013.

[5] Irons, B.: A Frontal Solution Program For Infinite Element Analysis. *International Journal for Numerical Methods in Engineering.* 1970 Vol. 2, pp. 5-32

[6] Introduction to OpenCL Programming – Training Guide. *AMD*. 2010

[7] Jamil, N.: A Comparison of Direct and Indirect Solvers for Linear Systems of Equations. *International Journal of Emerging Sciences.* 2012 Vol. 2, no. 2, pp. 310-321

[8] Milenin, A.: Podstawy MES. Zagadnienia termomechaniczne. *AGH*. 2010

[9] Rońda J., Oliver G.J., Introduction to numerical methods with Matlab procedures. *AGH*. 2010

[10] Tewarson, R.P.: Sparse matrices. *New York: Academic Press, Inc.* 1973

[11] ICT 1900 Series Central Processors 1904, 1905, *ICT Press release* (ICT), 1964 p. 4. [dostęp: 2013-11-02], Dostępny w Internecie: <<http://bitsavers.trailing-edge.com/pdf/ict_icl/1900/brochures/1904_Central_Processor_Sep64.pdf>>

[12] Conformant Products [online]. *Khronos Group*. [dostęp: 2013-12-11], Dostępny w Internecie: <<http://www.khronos.org/conformance/adopters/conformant-products#opencl>>

[13] Tesla M2090 Dual-slot Computing Processor Module. *NVIDIA.* [dostęp: 2013-01-02], Dostępny w Internecie: <<http://www.nvidia.com/docs/IO/43395/Tesla-M2090-Board-Specification.pdf>>

[14] Tesla M-Class GPU Computing Modules. Accelerating Science. *NVIDIA*. [dostęp: 2013-01-02], Dostępny w Internecie: <<http://www.nvidia.com/docs/IO/105880/DS-Tesla-M-Class-Aug11.pdf>>

[15] The OpenCL Specification [online]. *Khronos Group.* [dostęp: 2013-12-15], Dostępny w Internecie: <<http://www.khronos.org/registry/cl/specs/opencl-1.0.48.pdf>>

1. Rysunek został zaczerpnięty z <http://icis.pcz.czest.pl/~roman/mat_dyd/prz_rown/mac_rzadkie/4_2.html> [dostęp 23-12-2013]. [↑](#footnote-ref-1)
2. Rysunek został zaczerpnięty z <http://icis.pcz.czest.pl/~roman/mat_dyd/prz_rown/mac_rzadkie/4_2.html> [dostęp 23-12-2013]. [↑](#footnote-ref-2)
3. Opis za <https://www.icm.edu.pl/kdm/Numeryka:_Macierzy#Compressed_Sparse_Row_Format> [↑](#footnote-ref-3)
4. <http://www.khronos.org/registry/cl/sdk/1.2/docs/man/xhtml/atomic_cmpxchg.html> [↑](#footnote-ref-4)
5. <http://www.boost.org/doc/libs/1_52_0/libs/numeric/ublas/doc/matrix_sparse.htm#2CompressedMatrix> [↑](#footnote-ref-5)