## Instituto de Matemática e Estatística EP1 - MAC0219

# Implementação de Algoritmos de Criptografia e Codificação Paralelos Usando CUDA

Professor: Alfredo Goldman

**Alunos:** Bruno Sesso

Gustavo Estrela de Matos

# Conteúdo

| 1 | Introdução               | 2  |
|---|--------------------------|----|
| 2 | Algoritmos Escolhidos    | 3  |
|   | 2.1 Base64               | 3  |
|   | 2.2 Rot13                | 3  |
|   | 2.3 Vigenere             | 3  |
| 3 | Arquitetura CUDA         | 4  |
| 4 | Os experimentos          | 6  |
| 5 | Discussão dos Resultados | 7  |
|   | 5.1 Rot13                | 7  |
|   | 5.2 Vigenere             | 11 |
|   | 5.3 Base64               | 14 |
| 6 | Conclusão                | 18 |

## 1 Introdução

Este trabalho tem como objetivo a paralelização e análise de desempenho de algoritmos de criptografia e codificação para serem rodados em GPUs. O código desenvolvido utilizará a biblioteca *Compute Unified Device Architecture* (CUDA), e portanto será compatível apenas com GPUs NVIDIA.

Pensando na arquitetura *multiple instruction single data* (MISD), escolhemos três algoritmos em que os dados não possuem grandes dependência entre si, e portanto podem ser separados mais facilmente para serem processados em paralelo. Os três algoritmos escolhidos foram:

• Base64: um algoritmo de codificação;

• Rot13: também um algoritmo de codificação;

• Vigenere: um algoritmo de cifração.

Para analisar a paralelização dos algoritmos a nossa principal métrica foi o tempo de execução ao processar arquivos de texto. Os três algoritmos escolhidos não tem grandes dependências ao conteúdo lido, portanto escolhemos arbitrariamente uma versão em texto puro da Bíblia para medir tempos de execução. Para garantir significância estatística utilizamos o programa *perf*, que nos permite apresentar resultados médios de rodadas do algoritmo.

O computador utilizado para realizar os testes foi o *terra* (terra.eclipse.ime.usp.br), que conta com uma GPU GeForce GTX 750, rodando CUDA 8.0, e 4 Multiprocessors de 128 CUDA cores cada.

# 2 Algoritmos Escolhidos

#### 2.1 Base64

Base64 é um algoritmo de codificação principalmente utilizado para transferência de dados na internet que transforma cada 6 bits da entrada em um caractere de texto da codificação. A implementação que escolhemos faz essa operação em blocos, e transforma cada três caracteres da entrada (3\*8 bits) em quatro caracteres de texto da codificação (4\*6 bits).

#### 2.2 Rot13

Rot13 é um algoritmo bastante simples em que cada letra é trocada por uma 13 índices a frente. Por exemplo: a letra "a"é substituída pela letra "n", a letra "b"por "o"e assim por diante. Para implementar uma versão que possa ser rodada em uma GPU separamos a simples operação de somar 13 para cada caractere e a passamos como kernel.

#### 2.3 Vigenere

Vigenere é um algoritmo de criptografia, diferente dos últimos dois algoritmos de codificação citados. A diferença de um algoritmo de criptografia para um de codificação é que para se obter o texto original, esse algoritmo deve usar uma chave específica. O algoritmo Vigenere é antigo e suas primeiras implementações foram feitas em objetos mecânicos, datados em meados do século 1400.

O algoritmo Vigenere original encripta somente caracteres do alfabeto siciliano e, como isto cria uma dependência entre os dados do texto (o que complica a estrutura do código paralelo), resolvemos implementar uma versão do código que também codifica caracteres que são dígitos e espaços.

### 3 Arquitetura CUDA

Antes de mostrarmos nossos experimentos precisamos entender um pouco da arquitetura CUDA. Os principais conceitos que usamos durante esse trabalho foram de blocks, threads, streaming multiprocessors (SM), warps e cuda cores, e entender como eles se relacionam é fundamental para produzir um código que faça o melhor uso possível da GPU. Primeiro, devemos explicitar que o conceito de thread e bloco são divisões do trabalho que são especificadas pela própria aplicação, enquanto que Streaming Multiprocessors e cuda cores são características físicas da placa de vídeo.

Quando nossa aplicação "lança" um código para ser rodado na GPU, i.e um kernel, cada block é associado a um SM e as threads de cada bloco são agrupadas em conjuntos de 32 threads, chamado de warp. O SM, por sua vez, escalona as warps dos blocks para serem processados. Chamamos uma warp escalonada de residente.

Se quisermos maximizar o desempenho do um programa cuda paralelo devemos nos atentar a dois pontos principais: balanceamento de carga e ocupação. O primeiro ponto não é uma preocupação real nesse trabalho, porque o processamento dado ao texto nos três programas escolhidos é bem balanceado por natureza e existem poucos desvios no código, isto é, o processamento é idêntico na maior parte da entrada. Por outro lado, a ocupação dos recursos da GPU é um assunto complexo que será rasamente abordado nesse trabalho.

A ocupação dos recursos de um SM é a razão entre o número de warps sendo processadas e o número máximo de warps que um SM pode processar. É difícil determinar o primeiro valor citado, porém podemos ao menos garantir que estamos criando um número de threads que pode atingir o número máximo de warps que o SM é capaz de processar.

A placa de vídeo que utilizamos, uma GTX 750 possui 4 Streaming Multiprocessors, que possuem um limite de 64 warps cada, e também um limite de 1024 threads por bloco. Como cada warp dessa arquitetura possui 32 threads, temos que para ocupar um SM precisamos criar pelo menos 2048 (64 \* 32) threads, e como cada bloco pode ter no máximo 1024 threads, precisamos também de 2 blocos. É importante notar também que a GPU processa, no melhor caso, warps inteiras, portanto é ideal que usemos blocos com tamanhos múltiplos do tamanho do warp, garantindo que não haverá warps que não utilizam todo poder do SM.

Na próxima seção apresentamos os experimentos feitos e ao final concluímos com a melhor divisão de trabalho que pudemos observar.

#### 4 Os experimentos

Para cada um dos algoritmos analisados realizamos uma série de testes. Como queríamos analisar o desempenho dos algoritmos em relação ao tamanho de entrada, utilizamos uma versão em texto da bíblia em diversos tamanhos. O texto da bíblia que usamos tem 4452070 caracteres. A partir desse texto, criamos arquivos com o mesmo texto repetido 1, 2, 4 e 8 vezes. Isto é, criamos arquivos de testes que crescem exponencialmente na quantidade de caracteres.

Nosso primeiro teste verifica o tempo necessário para que a implementação sequencial do algoritmo em questão leva para processar os arquivos de testes, as bíblias.

Para o algoritmo implementado para rodar na GPU, verificamos não somente o tempo em relação ao tamanho dos arquivos de entrada como também em relação ao número de threads por bloco. Como no caso ideal o número de threads deve ser múltiplo de 32, verificamos para todos os múltiplos de 32 a 1024 (máximo de threads por bloco).

Por fim, verificaremos também o tempo levado para se fazer a leitura dos arquivos. A leitura é feita igualmente para ambas as implementações de cada algoritmo de encriptação, portanto queremos verificar se o tempo levado para a execução de cada é relacionado às operações de leitura.

### 5 Discussão dos Resultados

Nessa seção apresentamos os resultados obtidos em cada um dos três algoritmos paralelizados. Como os três algoritmos fazem trabalhos parecidos, de substituição de caracteres, os resultados e as conclusões tomadas. Para evitar redundância, vamos apresentar primeiro, com mais detalhe, os resultados do algoritmo Rot13 e depois, de maneira menos detalhada, os resultados de Base64 e Vigenere.

#### 5.1 Rot13

Primeiramente analisemos o tempo levado da implementação sequencial. Sabemos que o programa realiza uma operação igual para cada caractere. Portanto esperamos que o tempo de um algoritmo sequencial seja linear para o tamanho do array de caracteres. Observamos tal comportamento no seguinte gráfico:

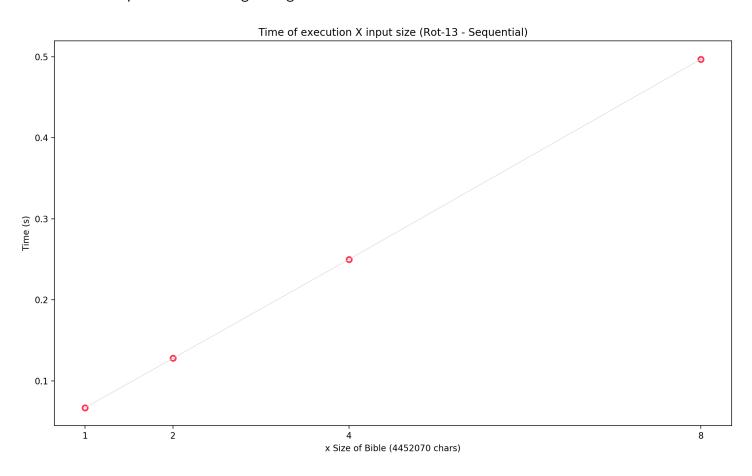


Figura 1: Tempo de execução do algoritmo Rot13 sequencial.

Apesar de 8 vezes o tamanho da bíblia (35.616.560 caracteres) ser um número bastante grande, até mesmo o algoritmo sequencial o realiza em apenas meio segundo. Esperamos que a implementação paralela, realize os cálculos pelo menos mais rápido que a implementação sequencial:

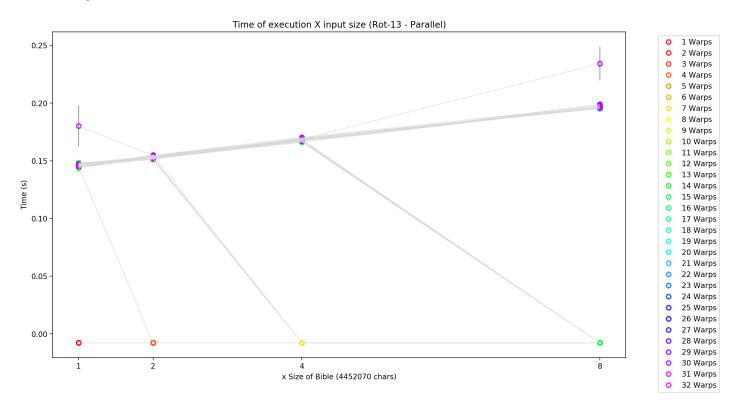


Figura 2: Tempo de execução do algoritmo Rot13 paralelo variando o tamanho de entrada.

Como esse gráfico possui mais informações analisemos-o com mais cuidado. O eixo Y representa o tempo levado para o algoritmo ser executado. O eixo X representa o tamanho dos arquivos de entrada. Em cada execução do programa, utilizamos um valor de threads por bloco. 1 warp representa 32 threads. Para cada valor de 1 a 32 warps, uma cor é utilizada no gráfico. Além disso, para algumas combinações de número de threads e de tamanho de entrada, há falha ao passar tais argumentos para a GPU. Nesses casos representamos o tempo do algoritmo por um valor um pouco abaixo de 0 no gráfico. Comecemos a analisar o gráfico.

Para cores roxas e mais azuladas, notamos que elas seguem o mesmo padrão linear de aproximadamente 0,15s a 0,18s. Há valores aonde erros ocorrem, pois o número de blocos necessários para a combinação ultrapassaria o número máximo de blocos da GPU. Por exemplo para 1 warp (32 threads) e tamanho de entrada 1 Bíblia (4.452.070 caracteres) há a

necessidade de 139.128 blocos, que ultrapassa o número máximo de blocos da GPU (65535). Ou seja, quando aumentamos o tamanho do arquivo de entrada, algum dos valores de número de warps por bloco passam a ser inválidos, pois iriam requirir blocos demais. É interessante notar que para os valores adequados de warps por blocos o tempo de execução do programa é o mesmo:

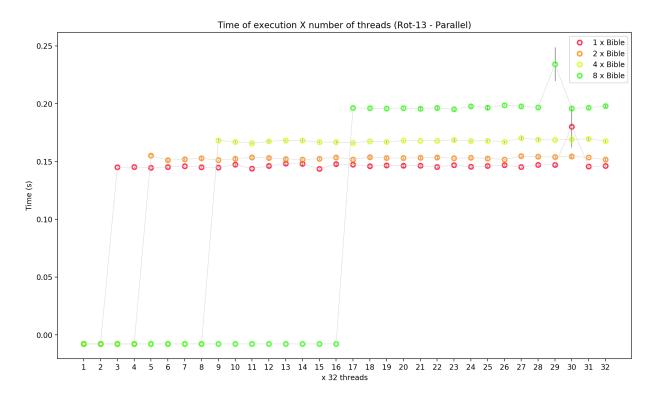


Figura 3: Tempo de execução do algoritmo Rot13 paralelo variando o tamanho do bloco.

Nesse gráfico o eixo Y representa o tempo de execução do programa enquanto o eixo X representa o número de threads por bloco. Para cada tamanho de entrada uma cor é dada. Nesse gráfico fica claro como para o mesmo tamanho de entrada, independente do número de threads por bloco o tempo para a execução é o mesmo. No entanto o tempo cresce de acordo com o tamanho da entrada. Esse é um resultado inesperado, pois como os valores são processados em paralelo não esperávamos que o tempo fosse aumentar.

Faremos agora uma comparação entre a implementação sequencial e a paralela:

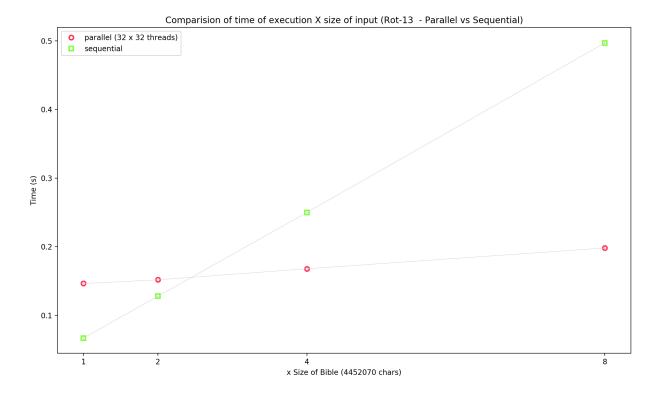


Figura 4: Comparação de tempo de execução do algoritmo Rot13 paralelo e sequencial.

Como discutido anteriormente, como o tempo de execução independe do número de threads por bloco, escolhemos  $32 \times 32$  threads, pois garantimos que o número de blocos necessários serão validos.

Notamos um comportamento interessante, onde para 1 e 2 vezes a Bíblia, o algoritmo sequencial é mais rápido que o paralelo. No entanto, para valores um pouco maior que 2 vezes o tamanho da Bíblia a implementação paralela é mais rápida. Talvez isso ocorra, devido á transferência de dados para a GPU, que leva um tempo extra em relação à implementação sequencial, porém como a os dados são processados paralelamente, a taxa de crescimento do tempo em relação ao tamanho dos arquivos de entrada da implementação paralela é menor do que o da sequencial. De fato, talvez a implementação paralela só cresça devido a operação de leitura de arquivo que ocorre sequencialmente para ambos os algoritmos. Comparemos com o seguinte gráfico:

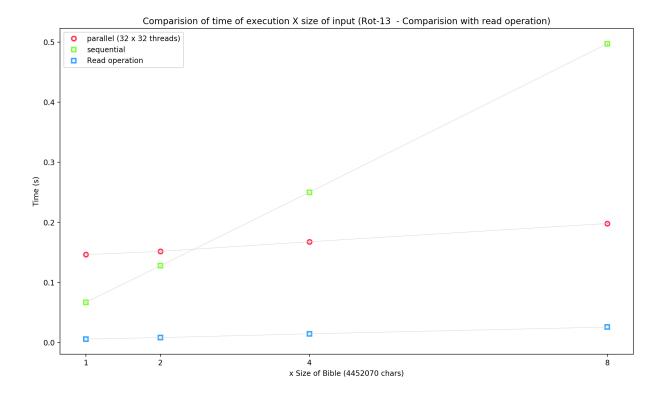


Figura 5: Comparação com tempo de execução com o tempo de leitura da entrada.

Para gerar os dados dos pontos azuis, executamos um programa que somente lê um arquivo e o guarda em um vetor de caracteres. Essa é a mesma função utilizada nas duas implementações do algoritmo rot13.

Nota-se que a inclinação do tempo de leitura é bastante similar com a da implementação paralela. Portanto se pudéssemos retirar a leitura do algoritmo paralelo, o tempo para encriptação seria o mesmo independente do tamanho de entrada. É claro que isso se limita aos valores máximos de threads por bloco e de blocos por GPU.

### 5.2 Vigenere

A primeira observação que fizemos é que o algoritmo sequencial tem complexidade linear com o tamanho da entrada, como podemos ver na figura 10. Esse desempenho já era esperado dado que ler o texto é feito linearmente assim como a encriptação em si.

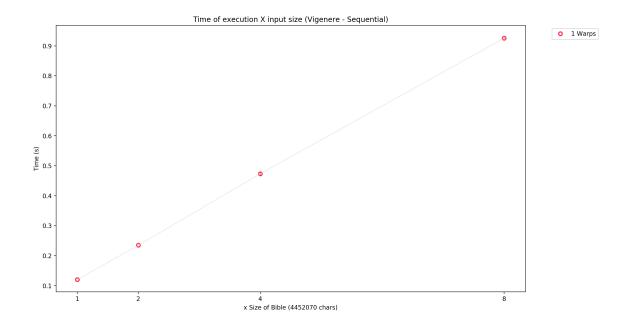


Figura 6: Tempo de execução do algoritmo Vigenere sequencial.

Assim como no algoritmo Rot13, percebemos que o tempo de execução não aumenta muito conforme aumentamos o tamanho da entrada. Inclusive, como observamos na imagem 5, essa inclinação se deve, em boa parte, pela operação de leitura de texto em arquivo.

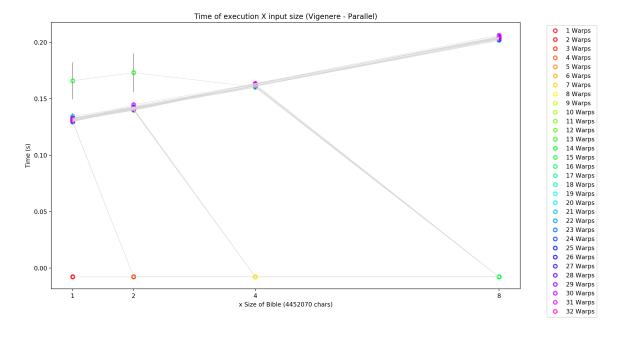


Figura 7: Tempo de execução do algoritmo Vigenere paralelo variando o tamanho de entrada. Note que os pontos que marcam abaixo de zero segundos se referem a instâncias do problema que não rodaram na GPU por excederem limites como número máximo de blocos.

Novamente como no caso Rot13, quando aumentamos o número de threads por bloco o desempenho continua muito parecido.

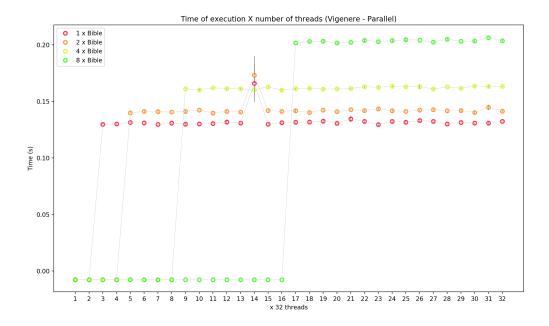


Figura 8: Tempo de execução do algoritmo Vigenere paralelo variando o tamanho do bloco. Note que os pontos que marcam abaixo de zero se referem a instâncias do problema que não rodaram na GPU porque excedem limites como o número máximo de blocos.

Quando comparamos as versões paralelas e sequenciais do programa, percebemos que para as entradas maiores o algoritmo paralelo é melhor do que o algoritmo sequencial. Isto é, quando aumentamos a quantidade de computação necessária, o overhead da estrutura de paralelismo é pago pelos ganhos em velocidade dos cálculos.

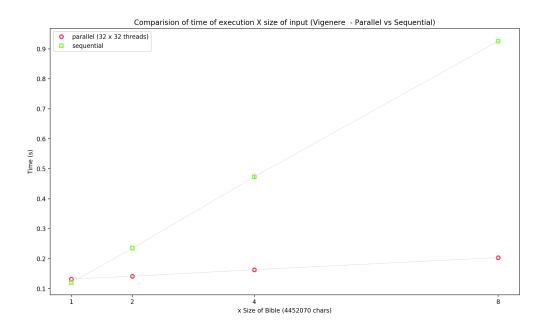


Figura 9: Comparação de tempo de execução do algoritmo Vigenere paralelo e sequencial.

#### 5.3 Base64

A implementação sequencial do algoritmo Base64 mostrou, como esperado um comportamento linear conforme o tamanho da entrada.

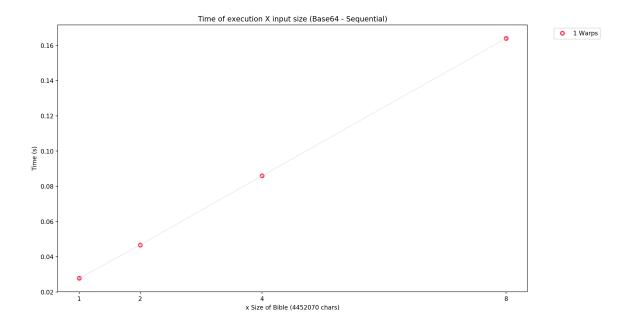


Figura 10: Tempo de execução do algoritmo Base64 sequencial.

Assim como no algoritmo Rot13 e Vigenere, percebemos que o tempo de execução não aumenta muito conforme aumentamos o tamanho da entrada. Inclusive, como observamos na imagem 5, essa inclinação se deve, em boa parte, pela operação de leitura de texto em arquivo.

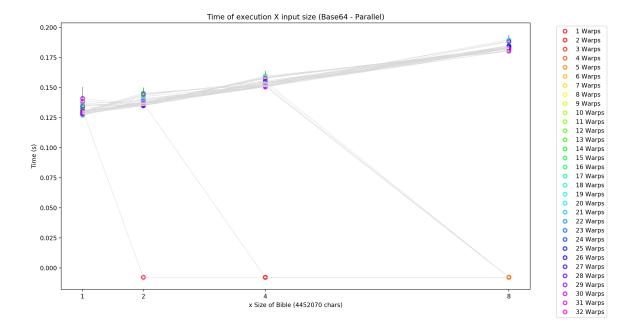


Figura 11: Tempo de execução do algoritmo Base64 paralelo variando o tamanho de entrada. Note que os pontos que marcam abaixo de zero segundos se referem a instâncias do problema que não rodaram na GPU por excederem limites como número máximo de blocos.

Novamente, assim como nos algoritmos Rot13 e Vigenere, quando aumentamos o número de threads por bloco o desempenho continua muito parecido.

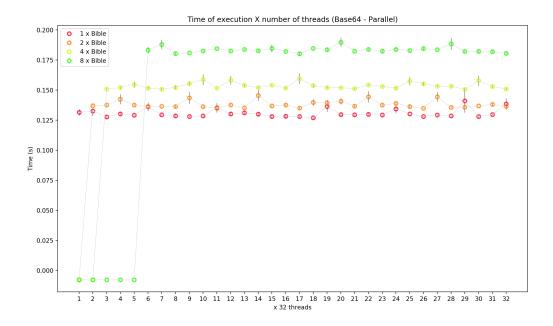


Figura 12: Tempo de execução do algoritmo Base64 paralelo variando o tamanho do bloco. Note que os pontos que marcam abaixo de zero se referem a instâncias do problema que não rodaram na GPU porque excedem limites como o número máximo de blocos.

Porém, quando comparamos o Base64 paralelo com o sequêncial, observamos que a implementação sequencial teve desempenho melhor do que a versão paralela, diferente dos outros algoritmos. Concluimos que isso aconteceu simplismente porque o algoritmo Base64 é mais eficiente do que Vigenere e Rot13. Enquanto os dois últimos algoritmos possuem três condicionais, Base64 possui apenas um condicional que por sua vez é verdadeiro com probabilidade baixa ( $p = \frac{1}{77}$ , refere-se à quebras de linhas a cada 77 caracteres no texto codificado) e portanto não afeta muito o desempenho por conta de branching prediction.

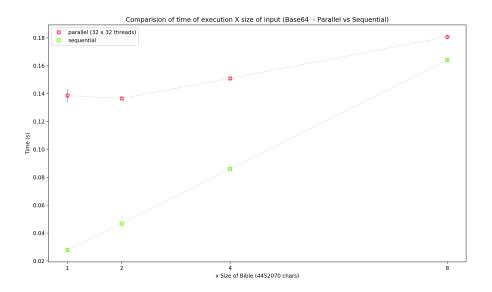


Figura 13: Comparação entre implementações sequenciais e paralelas de Base64. Apesar do algoritmo sequencial ser mais rápido, é possível notar que a versão paralela escala melhor no tamanho da instância, sugerindo que, para biblias maiores, o overhead de paralelismo seja compensado, tornando a implementação paralela a mais rápida.

Figura 14: Log do programa perf quando rodamos os três algoritmos sequenciais implementados. É possível ver que o algoritmo Base64 é rápido, fazendo com que o paralelismo só seja vantajoso com instâncias maiores, quando comparamos com Vigenere e Rot13.

### 6 Conclusão

A partir dos dados analisados, podemos concluir que de fato a implementação paralela dos algoritmos mostrou ser mais rápida que a sequencial. Além disso também conseguimos notar o prejuízo das operações de leitura no algoritmo paralelo. Sem elas teríamos tempo constante para qualquer tamanho de entrada de arquivo (respeitando-se os limites máximos de threads por bloco e blocos por GPU).

Apesar dos resultados positivos, a princípio não esperavamos que o algoritmo paralelo só seria mais eficiente para tamanhos de entrada tão grandes. No entanto devemos lembrar que para os 3 algoritmos utilizados, o kernel mandado para a GPU é bastante simples. Caso tivessemos que fazer operações mais complexas para cada elemento do arquivo de entrada, talvez o algoritmo paralelo se tornaria mais rápido que o sequencial para um menor tamanho do arquivo de entrada. Nesse caso o ângulo da reta do  $tempo\ X\ tamanho\ de\ entrada$  da implementação sequencial provavelmente aumentaria. Enquanto para o caso paralelo o ângulo seria mantido e um valor pequeno seria adicionado a cada ponto da reta. Isto é, supondo que as retas fossem dadas por f(x)=ax+b, para o caso sequencial a aumentaria enquanto no paralelo b aumentaria. Portanto concluímos que para utilizar o uso da GPU para algum programa que não tenha um tamanho de entrada tão grande só é vantajoso quando a complexidade da operação em cada elemento é suficientemente alta.