Fazit

Dataparallel Programming on GPUs

Daniel Rembold, Maximillian Scholz

Technische Universität Hamburg Harburg daniel.rembold@tuhh.de, maximillian.scholz@tuhh.de

July 6, 2014

Inhaltsverzeichnis

- 1. Aufgabenstellung
- 2. Einfache Implentierung
- 3. NVIDIA-Template
- 4. Optimierung
- 5. Laufzeit- und Performancemessung
- 6. Fazit

Aufgabenstellung

Aufgabenstellung

- Möglichst effiziente Implementierung einer
 Matrixmultiplikation in row-major und column-major Format
- ▶ Matrizen $\mathbf{A} = \mathbf{B} * \mathbf{C}$, $\mathbf{A} \in \mathbb{F}^{m \times k}$, $\mathbf{B} \in \mathbb{F}^{k \times n}$ und $\mathbf{C} \in \mathbb{F}^{m \times n}$ mit $m, n, k \in \{32 * i, i \in \{1, 2, 4, \dots, 128\}\}$

Zur Verfügung stehen:

- 1. Nvidia Tesla C 2050, Peak performance: 1030 GFLOPS
- 2. Ati Radeon HD 7970, Peak performance: 3788.8 GFLOPS

Aufgabenstellung

- C-Code f
 ür die CPU
- Sequentielle Ausführung

Listing 1: Matrixmultiplication in C

```
int i,j,k;

for( i = 0, i < Ndim; i++) {
  for( j = 0, j < Mdim; j++) {
    for( k = 0; k < Pdim; k++) {
        C[i*Ndim+j] += A[i*Ndim+k] * B[k*Pdim+j];
    }
}</pre>
```

Einfache Implementierung

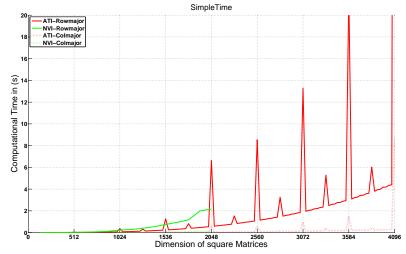
► Einfache Implementierung in OpenCL

Listing 2: Einfachster Code in OpenCL

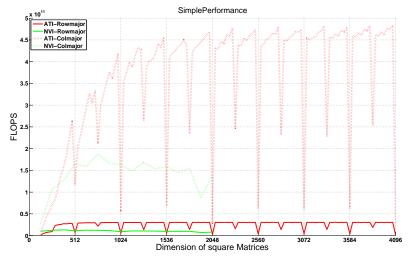
```
int i,j,k;
i = global_id(0);
j = global_id(1);
for(k=0; k<Pdim; k++){
    C[i*Ndim+j] += A[i*Ndim+k] * B[k*Pdim+j];
}</pre>
```

Laufzeit

Aufgabenstellung



Performance



NVIDIA-Template

Aufgabenstellung

- ► Zerlegung der Matrix in Blöcken
- Verwendung von lokalem Speicher

Listing 3: NVIDIA-Snippet

```
int bx = get_group_id(0); // Blockindex x
int by = get_group_id(1); // Blockindex y
int tx = get_local_id(0); // Threadindex x
int ty = get_local_id(1); // Threadindey y
```

```
As[ty][tx] = A[a + ty + hA * tx];
 Bs[ty][tx] = B[b + ty + hA * tx];
 barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);
 for (int k = 0; k < BLOCK_SIZE; ++k)
      Csub += As[ty][k] * Bs[k][tx];
  barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);
int c = BLOCK_SIZE * ( by + hA* bx):
C[c + hA * tx + ty] = Csub;
```

Optimierung

- Anzahl der Threadblocks werden verringert, Anzahl der Blocks bleiben
- ► Halb so viele Threads, jedoch doppelt so viel Arbeit pro Thread

Listing 5: Optimized Code in OpenCL

```
Begin; a <=
DT=DStep){
AS(ty, tx) = A[a + wA * ty + tx];
BS(ty, tx) = B[b + wB * tv + tx];
AS(ty+16. +v)</pre>
      AS(ty+16, tx) = A[a + wA * (ty+16) + tx];
      BS(ty+16, tx) = B[b + wB * (ty+16) + tx];
      barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE); // sync threads
```

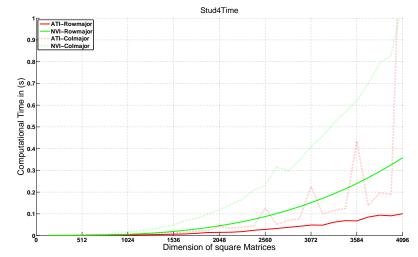
Optimierung

Listing 6: innere Schleife und Output

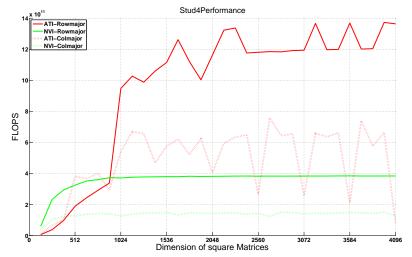
```
for (int k = 0; k < 16; ++k){
     Csub[0] += AS(ty, k) * BS(k, tx);
     Csub[1] += AS(ty+16, k) * BS(k, tx);
   barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE); // sync threads
int c = 16 * (wB * by + bx);
C[c + wB * ty + tx] = Csub[0];
C[c + wB * (ty+16) + tx] = Csub[1];
```

- Daten aus dem lokalen Speicher werden wiederverwendet
- Weniger Threads pro Block ermöglichen mehr Arithmetik mit weniger Speicherzugriff

Laufzeitmessung auf ATI und NVIDIA



Performancemessung auf ATI und NVIDIA



Vergleich

	Simple Perf.	Opt. Perf.	Peak Perf.	S/P	O/P
AMD RM	3.056e + 10	1.372e + 12	3.79e + 12	0.8	36.23
AMD CM	4.843e + 11	7.588e + 11	3.79e + 12	12.78	20.03
Nvidia RM	1.319e + 10	3.845e + 11	1.03e + 12	1.28	37.33
Nvidia CM	1.881e + 11	1.506e + 11	1.03e + 12	18.26	14.63

Mögliche Verbesserungen

- 1. Vektorarithmetik (float4 als Datentyp)
- 2. Matrizen als Image-Objekte
- 3. Matrix **B** transponieren



University of Bristol

Optimizing OpenCL performance

http://www.cs.bris.ac.uk/home/simonm/workshops/OpenCL_ lecture3.pdf



NVIDIA

OpenCL SDK Code Samples

https://developer.nvidia.com/opencl



Vasily Volkov (UC Berkeley, September 22, 2010)

Better Performance at Lower Occupancy

http://www.cs.berkeley.edu/~volkov/volkov10-GTC.pdf

Aufgabenstellung

Vielen Dank für eure Aufmerksamkeit!