Параллельные вычисления на основе технологии OpenCL Лекция 2

Силаков Роман Дмитриевич

Содержание

- Префиксная сумма (scan)
 - Определения
 - Применения
 - Наивный алгоритм
 - Hillis and Steele scan
 - Blelloch scan
 - Общие замечания
 - Compact
- Сортировка на GPU
 - Параллельная сортировка слиянием
 - Битоническая сортировка, сортирующие сети
 - Radix sort

Scan. Определения

- Пусть ⊕ бинарный ассоциативный оператор с единицей (I)
- Массив [a₀, a₁, a₂, ..., a_{N-1}]

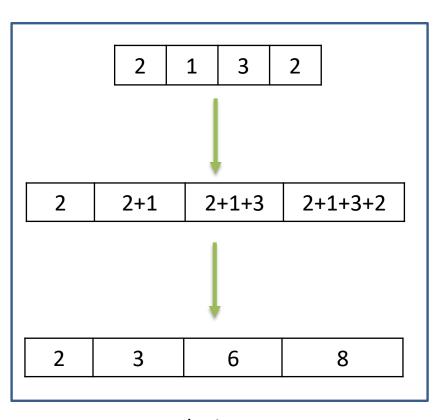
• Операция all-prefix-sum или exclusive scan:

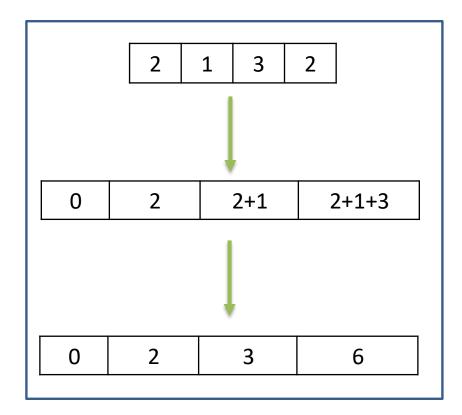
[I,
$$a_0$$
, $(a_0 \oplus a_1)$, ..., $(a_0 \oplus a_1 \oplus ... \oplus a_{N-2})$]

• Операция *inclusive scan*:

$$[a_0, (a_0 \oplus a_1), (a_0 \oplus a_1 \oplus a_2), ..., (a_0 \oplus a_1 \oplus ... \oplus a_{N-1})]$$

Scan. Примеры





Inclusive scan

Exclusive scan

Scan. Применение

- Параллельные версии Radix sort, Quicksort
- Распределение ресурсов/заданий
- Сжатие потоков (stream compaction)
- Графика: Summed-Area Tables (SAT)
- Решение рекуррентных соотношений
- Гистограммы
- ... и многое другое

Naïve parallel scan

• Сначала последовательный код

```
out[0] = in[0]

for (int i = 1; i < N; ++i)

   out[i] = in[i] + out[i - 1];

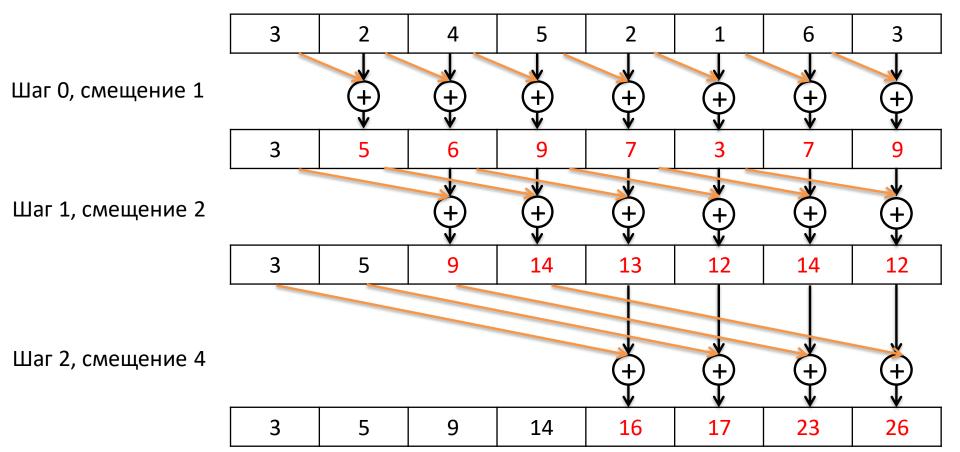
Сложность — O(N)
```

• «Наивный» параллельный алгоритм

```
Thread0: out[0] = in[0]
Thread1: out[1] = in[0] + in[1]
Thread2: out[2] = in[0] + in[1] + in[2]
...
```

Work complexity – $O(N^2)$, асимптотически хуже сложности последовательного алгоритма, следовательно алгоритм work-inefficient

Hillis-Steele scan

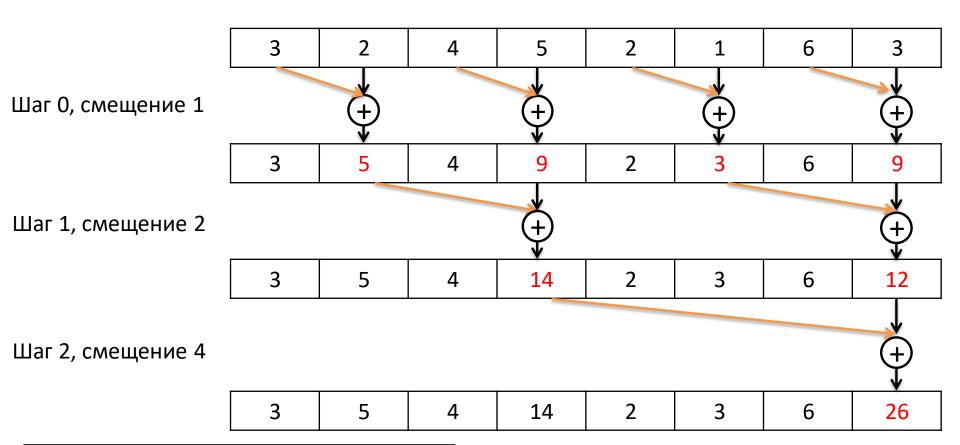


Алгоритм:

for (i = 0..n)
 for (shift = 0..log(n)-1)
 if (i >= 2^shift):
 x[i] = x[i] + x[i - 2^shift]

Work complexity: O(N log(N)) Step complexity: O(log(N))

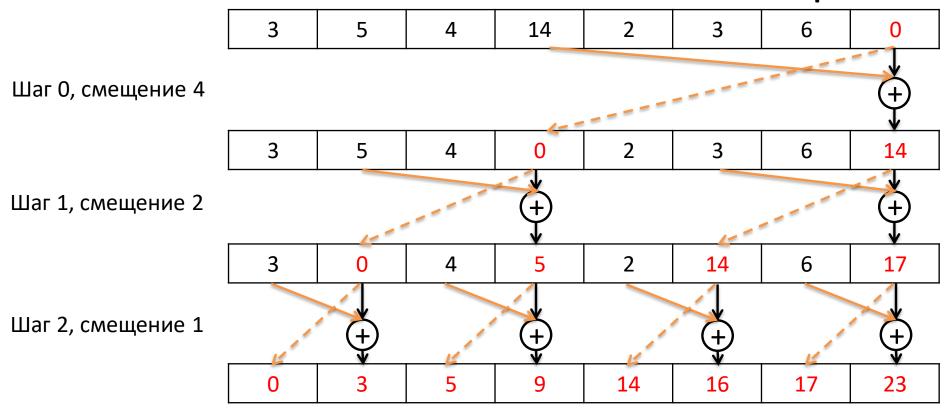
Exclusive Blelloch scan. Часть 1: Up-sweep



Алгоритм:

```
for (i = 0..n)
  for (shift = 0..log(n)-1)
   if ((i+1) % 2^(shift+1) == 0):
     x[i] = x[i] + x[i - 2^shift]
```

Exclusive Blelloch scan. Down-sweep



Алгоритм:

```
for (i = 0..n)
  for (shift = log(n)-1..0)
   if ((i+1) % 2^(shift+1) == 0):
      tmp = x[i]
      x[i] = x[i] + x[i - 2^shift]
      x[i - 2^shift] = tmp
```

Work complexity: O(N)

Step complexity: O(log(N))

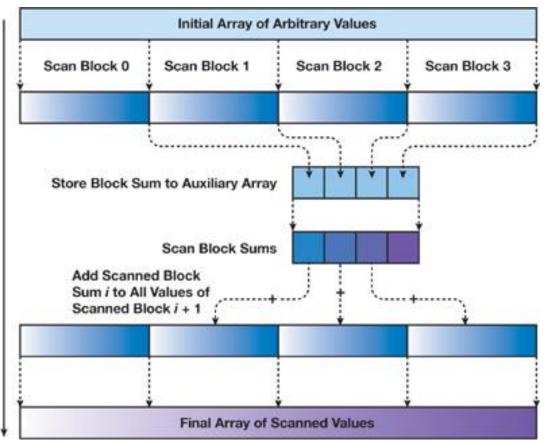
Доказательство:

https://www.cs.cmu.edu/~guyb/papers/Ble93.pdf

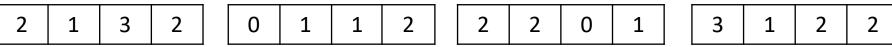
- перемещение

Scan. Общие замечания

- Использование разделяемой памяти
- Рассмотрели алгоритм для блоков размера 2^k
- Задача произвольного размера:







1. Scan по блокам

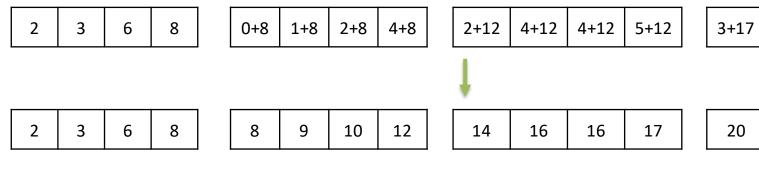




2. Промежуточный scan

8	12	17	25
---	----	----	----

3. Добавление результата промежуточного scan

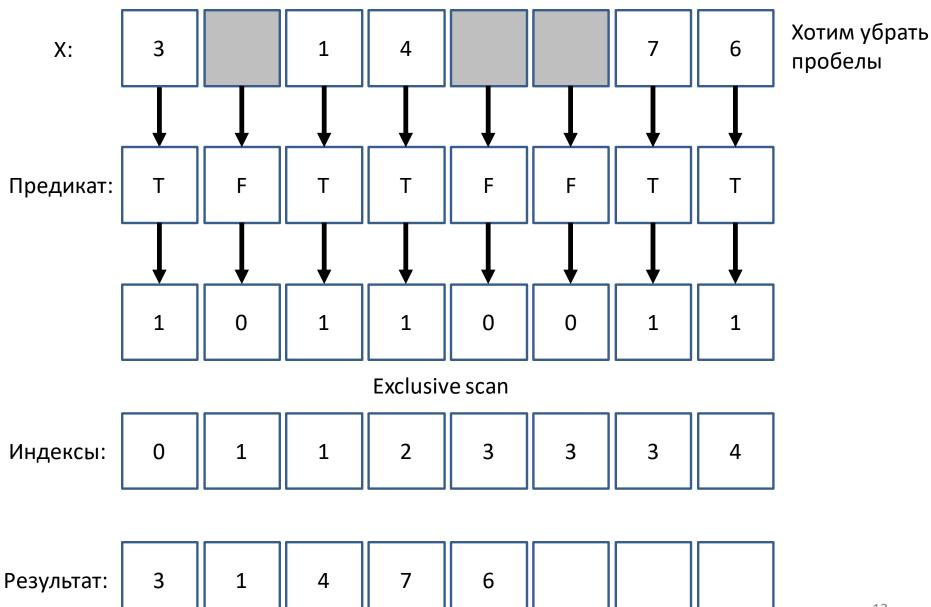


6+17

4+17

8+17

Применение scan. Compact

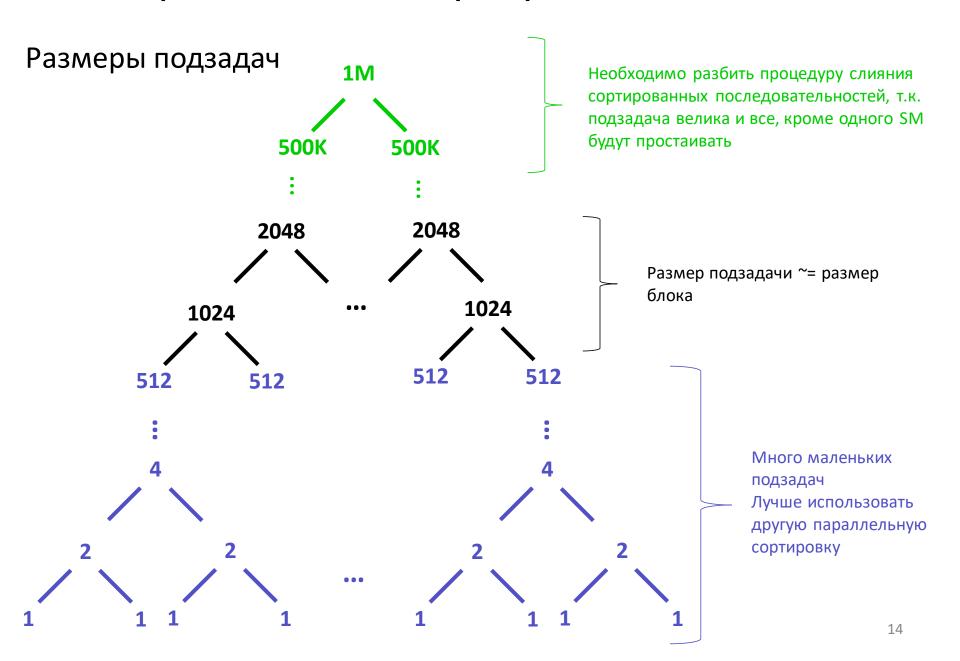


Radix sort

$RADIX_SORT(A, d)$

- 1 for $i \leftarrow 1$ to d
- 2 **do** Устойчивая сортировка массива A по i-ой цифре
- Устойчивая сортировка например, сортировка подсчётом
- Получается, надо отсортировать массив из 0 или 1.
 X = [0 0 1 0 1 1 0 1]
- Запустим exclusive scan для инвертированной последовательности. Получили позиции для 0.
 [1 1 0 1 0 0 1 0] => [0 1 x 2 x x 3 4], x значение не важно
- 2. Запустим exclusive scan для исходной последовательности. [0 0 1 0 1 1 0 1] => [x x 0 x 1 2 x 3] Прибавим к элементам 1 + последние значение массива из шага 1. Получили позиции для 1.
- 3. Перестановка

Параллельная сортировка слиянием

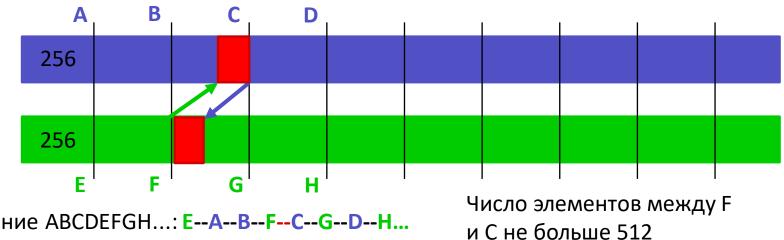


Слияние отсортированных последовательностей



- Назначаем каждому потоку элемент из X или Y
- Результирующая позиция элемента = «свой» индекс + результат бинарного поиска в другом массиве

Для «большой» подзадачи: разобьём на блоки равного размера



Сортирующие сети.

Сравнивающее устройство, comparator — устройство, подключенное к двум проводам, которое упорядочивает текущие значения на проводах.

Сортирующая сеть (Sorting network) — метод сортировки, основанный только на сравнениях данных. Схематически изображается в виде параллельных прямых (проводов, wires), соединенных вертикальными линиями (сравнивающими устройствами, сотрагаtors). Особенность сети сортировки в том, что сравнения выполняются независимо от предыдущих (data independent sorting).

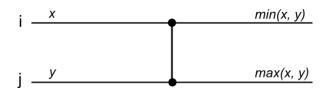


Рис. 1. Сравнивающее устройство

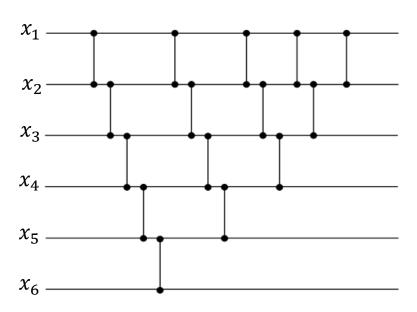


Рис.2 Сортирующая сеть для сортировки пузырьком

Теорема («0-1 принцип»): Если сеть компараторов сортирует все последовательности из нулей и единиц, то она сортирующая

Битоническая сортировка (1)

Битоническая последовательность — последовательность чисел, которая сначала возрастает, потом убывает или приводится к такой циклическим сдвигом.

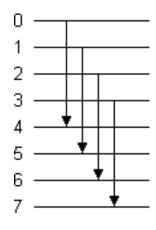


Рис.1 Сеть B_8

Рассмотрим последовательность из $X = \{x_0, x_1, ..., x_{n-1}\}$

Определение: Сортирующая сеть B_n - сеть, из компараторов

$$[x_0, x_{n/2}], [x_1, x_{\frac{n}{2}+1}], ..., [x_{\frac{n}{2}-1}, x_{n-1}]$$

Утверждение: Результат применения сети B_n к битонической последовательности X — последовательность чисел

$$\{a_{0,}a_{1}$$
, ... , $a_{rac{n}{2}-1}$, $b_{0,}b_{1}$, ... , $b_{rac{n}{2}-1}\}$: такая, что

- 1. $a_i \leq b_i, \forall i, j$
- 2. $\{a_{0,}a_{1},...,a_{\frac{n}{2}-1}\}$ битоническая
- 3. $\{b_{0,}b_{1},\dots,b_{\frac{n}{2}-1}\}$ битоническая

Битоническая сортировка (2)

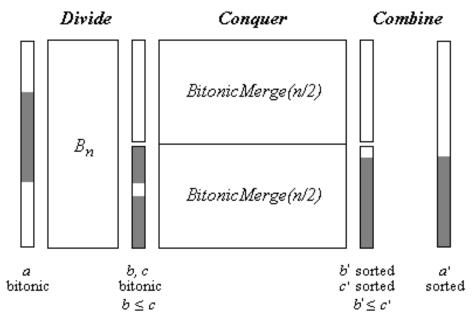


Рис.1. BitonicMerge(n)

Утверждение: BitonicMerge(n) – сортирует битоническую последовательность

Битоническая сортировка (3)

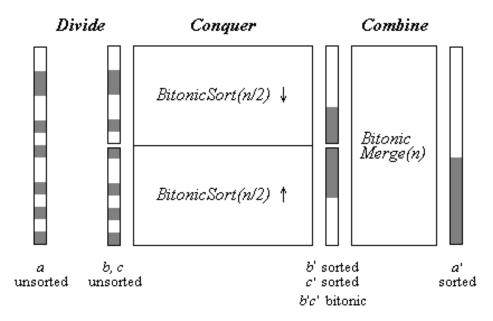


Рис.1. BitonicSort(n)

Утверждение: BitonicSort(n) – сортирует произвольную последовательность

Далее

Nested parallelism:

- https://software.intel.com/enus/articles/sierpinski-carpet-in-opencl-20
- https://software.intel.com/en-us/articles/gpuquicksort-in-opencl-20-using-nestedparallelism-and-work-group-scan-functions

Часть 2. Оптимизации

Содержание

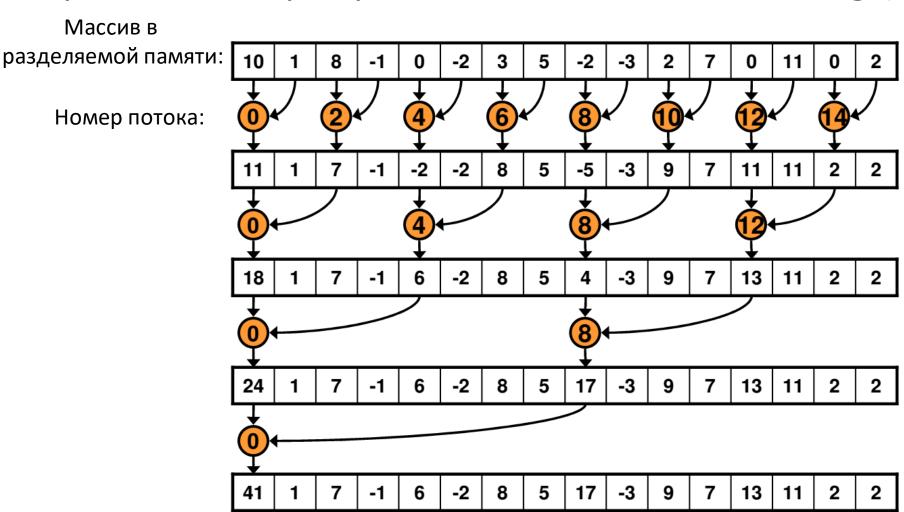
- Пример 1: параллельная редукция
 - Расходящиеся ветвления
 - Конфликт банков памяти (banks conflict)
 - Развертка циклов
 - Отказ от barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);
 - Способ реализации
- Параллелизм на уровне инструкций (Instruction level parallelism)
- Асинхронная передача данных
- Другое
 - Ключевое слово restrict
 - Типы данных: float vs half, bool vs bit, uint vs int

Параллельная редукция. Interleaved addressing (1)

```
kernel void gpu reduce lmem( global int * g in, global int * g out,
                                local int * sdata)
{
   size t idx = get global id (0);
   size t thread idx = get local id (0);
   size t block size = get local size(0);
   //Каждый поток загружает один элемент из глобальной памяти в разделяемую
   sdata[thread idx] = g in[idx];
   barrier(CLK LOCAL MEM FENCE);
   for(size t s = 1; s < block size; s *= 2)</pre>
      if (thread idx % (2 * s) == 0)
         sdata[thread idx] += sdata[thread idx + s];
      barrier(CLK LOCAL MEM FENCE);
   if(thread_idx == 0) g_out[get_group_id(0)] = sdata[0];
```

Примечание: Код работает только для BlockDim. $x = 2^k$; N % BlockDim. x = 0, где N - размер входного массива.

Параллельная редукция. Interleaved addressing (2)



Расходящиеся ветвления

Напоминание: Потоки запускаются группами

- Nvidia: warp из 32 потоков.
- AMD: wavefront из 64 потоков или 32 поток для новых архитектур.

Расходящиеся ветвления: В случае ветвления соответствующие инструкции внутри wapr-a будут выполнены последовательно.

Пример:

```
if (threadIdx.x % 3 == 0)
    some_instruction1;
else
    some_instruction2;
```

Отдельно выполнится *some_instruction1* для потоков 0, 3, 6, 9, ...

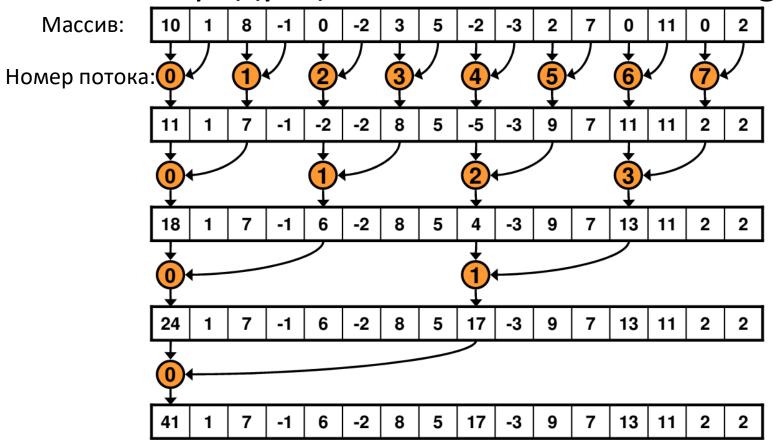
Отдельно выполнится some_instruction2 для остальных потоков.

Скорость выполнения ниже ожидаемой.

Что делать:

Постараться сделать так, чтобы внутри warp-a(wavefront-a) условие ветвления было одинаковым для всех потоков.

Параллельная редукция. Interleaved addressing (3)



```
for(size_t s = 1; s < block_size; s *= 2)
    {
      if (tid % (2 * s) == 0)
          sdata[tid] += sdata[tid + s];
      barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);
    }</pre>
```

```
for(size_t s=1; s<block_size; s*=2)
{
  int index = 2 * s * tid;
  if(index < block_size)
    sdata[index] += sdata[index + s];
  barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);
}</pre>
```

Банки разделяемой памяти (Nvidia)

Разделяемая память разбивается на банки (banks).

Compute capability 1.x: 16 банков памяти, каждому банку ставится в соответствие 32 последовательных бита разделяемой памяти.

	Банк О	Банк 1	Банк 2	Банк 3	Банк 4	•••	Банк 15
Соответствующие адреса памяти (в битах)	0-31 512-543 1024-1055 	32-63 544-575 	64-95 576-607 	96-127 608-639 	128-159 640-671 	•••	480-511 992-1023

Compute capability 2.x: 32 банка памяти.

Compute capability 3.x: 32 банка памяти. Но в соответствие банку можно ставить по 32 или по 64 последовательных бита с помощью команды cudaDeviceSetSharedMemConfig().

Конфликт доступа к банкам разделяемой памяти

Конфликт доступа:

Compute capability 1.x: два потока из одной половины warp-а одновременно обращаются к одному банку памяти.

Compute capability 2.x и 3. x: два потока из одного warp-а одновременно обращаются к одному банку памяти.

В случае конфликта между потоками инструкции доступа будут выполнены последовательно

Исключение: «вещательный» доступ (Broadcast Access)

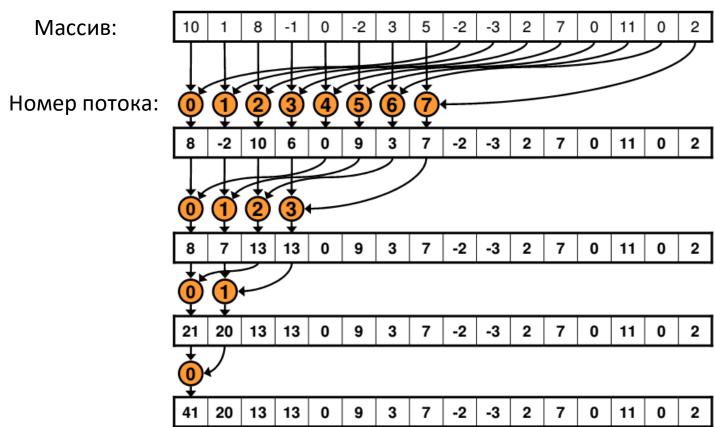
Compute capability 1.x: Если несколько потоков читают из одного банка, но обращаются к одному 32 битному слову, то они могут выполнить доступ одновременно. Но одновременно будет выполнено не более одного «вещательного» доступа.

Compute capability 2.x и 3.x: Может быть более одного «вещательного» доступа одновременно.

Compute capability 3.x: «вещательный доступ» может работать при обращение к одному 64 битному слову.

Подробнее в <u>cuda с programming guide</u>. Разделы G.3.3, G.4.3, G.5.3.

Параллельная редукция. Sequential addressing (1)



```
for(size_t s=1; s<block_size; s*=2)
{
  int index = 2 * s * tid;
  if(index < block_size)
     sdata[index] += sdata[index + s];
  barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);
}</pre>
```

```
for(size_t s=block_size/2; s>0; s/=2)
{
  if(tid < s)
    sdata[tid] += sdata[tid + s];
  barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);
}</pre>
```

Развертка циклов (1)

```
for(size_t s=block_size/2; s>0; s/=2)
{
   if(tid < s)
     sdata[tid] += sdata[tid + s];
   barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);
}</pre>
```



```
for(size_t s=block_size/2; s>32; s/=2)
{
  if (tid < s)</pre>
    sdata[tid] += sdata[tid + s];
  barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);
volatile float * v sdata = sdata; //volatile!!!
if (tid < 32)
{ //Можно убрать barrier благодаря SIMD архитектуре
  v sdata[tid] += v sdata[tid + 32];
  v sdata[tid] += v sdata[tid + 16];
  v sdata[tid] += v sdata[tid + 8];
  v_sdata[tid] += v_sdata[tid + 4];
  v_sdata[tid] += v_sdata[tid + 2];
  v sdata[tid] += v sdata[tid + 1];
```

Развертка циклов(2)

Идея: Развернуть весь цикл.

Проблема: Как сделать для произвольного размера блока? Решение: Макросы!

```
#if BLOCK SIZE >= 512 //Считаем, что размер блока не более 512
  if (tid < 256) {sdata[tid] += sdata[tid + 256];} barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);</pre>
#endif
#if BLOCK SIZE >= 256
  if (tid < 128) {sdata[tid] += sdata[tid + 128];} barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);</pre>
#endif
#if BLOCK SIZE >= 128
  if (tid < 64) {sdata[tid] += sdata[tid + 64];} barrier(CLK_LOCAL_MEM_FENCE);</pre>
#endif
volatile float * v sdata = sdata; //volatile!!!
if (tid < 32) {</pre>
  #if (BLOCK SIZE >= 64) v sdata[tid] += v sdata[tid + 32]; #endif
 #if (BLOCK SIZE >= 32) v sdata[tid] += v sdata[tid + 16]; #endif
  #if (BLOCK SIZE >= 16) v sdata[tid] += v sdata[tid + 8]; #endif
  #if (BLOCK SIZE >= 8) v sdata[tid] += v sdata[tid + 4]; #endif
 #if (BLOCK SIZE >= 4) v sdata[tid] += v sdata[tid + 2]; #endif
  #if (BLOCK SIZE >= 2) v sdata[tid] += v sdata[tid + 1]; #endif
```

Развертка циклов (3)

B OpenCL 2.0 можно использовать шаблоны C++, но только в функциях

```
template<size t BLOCK SIZE>
void gpu reduce lmem(...)
  if (BLOCK SIZE >= 512) //Считаем, что размер блока не более 512
    if (tid < 256) {sdata[tid] += sdata[tid + 256];} barrier(CLK LOCAL MEM FENCE);</pre>
  if (BLOCK SIZE >= 256)
    if (tid < 128) {sdata[tid] += sdata[tid + 128];} barrier(CLK LOCAL MEM FENCE);</pre>
  if (BLOCK SIZE >= 128)
    if (tid < 64) {sdata[tid] += sdata[tid + 64];} barrier(CLK LOCAL MEM FENCE);
  volatile float * v sdata = sdata; //volatile!!!
  if (tid < 32) {</pre>
    if (BLOCK SIZE >= 64) v sdata[tid] += v sdata[tid + 32];
    if (BLOCK SIZE >= 32) v sdata[tid] += v sdata[tid + 16];
    if (BLOCK SIZE >= 16) v sdata[tid] += v sdata[tid + 8];
    if (BLOCK SIZE >= 8) v sdata[tid] += v sdata[tid + 4];
    if (BLOCK SIZE >= 4) v sdata[tid] += v sdata[tid + 2];
    if (BLOCK SIZE >= 2) v sdata[tid] += v sdata[tid + 1];
```

Instruction level parallelism (1)

Instruction level parallelism (ILP) — используем то, что разные инструкции могут выполнятся параллельно.

Факт 1: До четырех инструкций из одного потока могут выполнятся параллельно. Проверено экспериментально - volkov10-GTC.

Факт 2: Уменьшение числа потоков не обязательно уменьшает скорость передачи данных. Можно скрывать задержки чтения данных с помощью считывания большего числа данных из одного потока (см. volkov10-GTC).

Instruction level parallelism (2)

Идея: Уменьшение числа потоков на потоковый мультипроцессор увеличивает число регистров доступное одному потоку.

Идея: Чтобы меньше обращаться к разделяемой памяти, а больше к регистрам будем записывать в память больше результирующих данных из одного потока.

Вывод: Уменьшив число потоков на потоковый мультипроцессор (оссирансу < 100 %) можно ускорить программу благодаря эффективному использованию регистров.

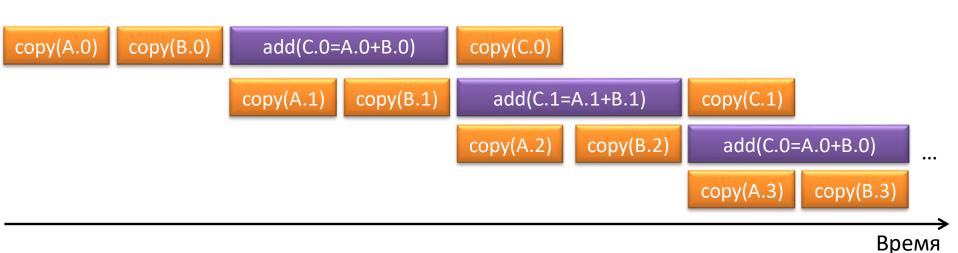
Примеры: volkov10-GTC

Асинхронная передача данных (1)

Рассмотрим как работает программа сложения двух массивов:



Идея: Передать часть данных, запустить вычисления, передать еще данных, запустить вычисления для них и т.д.



Ключевое слово restrict

Ключевое слово restrict означает, что данные, на которые указывают такие указатели не указывают на пересекающиеся объекты.

Пример использования:

```
__kernel void foo(__global const int * a, __global const int * b, ___global int * c )

{
    c[0] = a[0] + b[0];
    c[1] = a[0] + b[0];
    //c[0] может указывать на a[0] или b[0], поэтому
    //a[0] иb[0] будут два раза загружены из глобальной памяти
}
```

Выбор типов данных

- Если не требуется высокая точность, то можно использовать half вместо float
 - Объем передаваемых данных уменьшится
 - При вычислениях данных все равно будут приводится к типу float, но такая операция эффективна (появляются видеокарты с аппаратной поддержкой типа half!)
- Размер типа bool может быть больше одного бита. При вычисления тип bool будет приводится к int. Можно паковать 32 bool-а в один int
 - Битовые операции для int эффективны
- Компилятор обязан проверять переполнение для uint, но не обязан делать это для int. Поэтому int немного быстрее

Ссылки

Изображения на слайдах в данной презентации взяты из следующих источников:

- http://neerc.ifmo.ru/wiki/index.php?title=%D0%A1%D0%BE%D1%80%D1%82%D0
 %B8%D1%80%D1%83%D1%8E%D1%89%D0%B8%D0%B5_%D1%81%D0%B5%D1%
 82%D0%B8 (слайд 14)
- http://www.iti.fh-flensburg.de/lang/algorithmen/sortieren/bitonic/bitonicen.htm (слайды 15-18)
- https://en.wikipedia.org/wiki/Bitonic_sorter
- <u>developer.download.nvidia.com/assets/cuda/files/reduction.pdf</u> (слайды 5, 7, 10)