Теория параллелизма

Отчет

Решение уравнения теплопроводности

Выполнил: Золотых Игорь, гр. 22933

Цель: реализовать решение уравнение теплопроводности (разностная схема – пятиточечный шаблон) в двумерной области на равномерных сетках (128^2, 256^2, 512^2, 1024^2).

Используемый компилятор: pgcc/pgc++ c ключами:"-acc", "-Minfo=all".

Используемый профилировщик: Nsight systems

Замеры времени работы призводили с помощью библиотеки <chrono>.

Выполнение на CPU

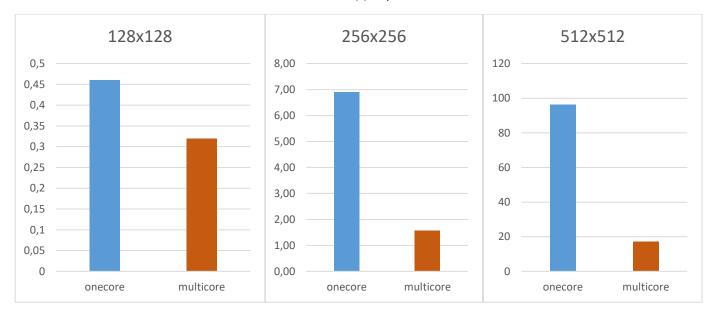
CPU- onecore

Размер сетки	Время выполнения(с)	Точность	Кол-во итераций
128x128	0.46	1e-6	31000
256x256	6.9	1e-6	103000
512x512	96.27	1e-6	340000

CPU-multicore

Размер сетки	Время выполнения(с)	Точность	Кол-во итераций
128x128	0.32	1e-6	31000
256x256	1.58	1e-6	103000
512x512	17.28	1e-6	340000
1024x1024	168.26	1e-6	1067000

Диаграммы



Выполнение на GPU

Этапы оптимизации на сетке 512х512

Версия	Время	Точность	Максимальное	Комментарии
	выполнения(с)		количество	
			итераций	
1	764	1e-6	1 000 000	Понадобилось 340тыс. итераций
				для достижения заданной
				точности, использовались, очень
				много времени тратится на обмен
				данными между устройствами.
2	4.03	1e-6	1 000 000	Оптимизированы циклы и
				копирование данных,
				количество итераций то же.

В **первой версии** явно видно, что очень много времени(почти все!!!, +-97%) тратится на копирование данных с CPU на GPU и обратно. На работу самой программы было затрачено от всего времени. Нужно оптимизировать обмен данными. Так же не были оптимизированы циклы, это стоит исправить.



Зеленое – копирование с CPU на GPU, красное – наоборот, синее – операции.

Во **второй версии** были убраны лишние копирования данных, теперь это делается гораздо меньше раз, седовательно занимает в разы меньше времени. Так же были оптимизированы циклы. Были использованы атрибуты из **OpenACC** <u>independent</u> и <u>collapse</u>.

Independent нужен для того, чтобы сделать итерации цикла независимыми друг от друга.

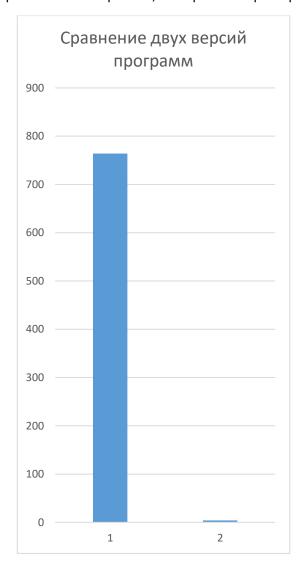
Collapse в свою очередь нужен для того, чтобы «слить» два цикла в один. Это позволяет распределить итерации более эффективно.

Все эти манипуляции дали очень значительный прирост в производительности.



0s •		+933	7ms	+93	33,75ms	-	+93	3,8ms	- +	933,8	Sms	. 4	933,9m	in.	+9	33,95	ms.		934m	11	+93	4,05m
 CUDA HW (0000:89 00:0 - Tesla V 	kernel		1		4									ā	7			H	A	-		ž
 99,7% Kernels 														0					8			П
+ 99,7%_9main2_cpp_main_10;														0								
+ 0,2% _9main2_cpp_main_111,																						
+ 0,1%_9main2_cpp_main_111_																						
 0,3% Memory 			- 1		1	ā																
27,6% Memset																						
31,2% HtoD memcpy																						
41,2% DtoH memcpy																						
- Threads (4)																						
→ [79878] gpu2																						
CUDA API		Oi .	80		(CH.	10	u)c	u.				30	ein?	E.	00	90	cu.	CV.	cu.	cu.	0.4	H
Profiler overhead																						
3 threads hidden +																						
3 threads hidden — +																						

Диаграмма оптимизации (по горизонтали номер этапа; по вертикали время работы)



Размер матрицы	Время выполнения	Точность	Кол-во итераций
128x128	0.32	1e-6	31000
256x256	1.42	1e-6	103000
512x512	4.03	1e-6	340000
1024x1024	37.95	1e-6	1067000

Диаграммы сравнения времени работы CPU-one, CPU-multi, GPU(оптимизированный вариант) для разных размеров сеток



Вывод

После написания нескольких кодов, которые работают по-разному, можно сказать, что на маленьких матрицах достаточно многопоточной реализации на CPU, но если матрицы большие, то гораздо производительнее оказывается GPU, особенно если правильно управлять операциями с памятью.

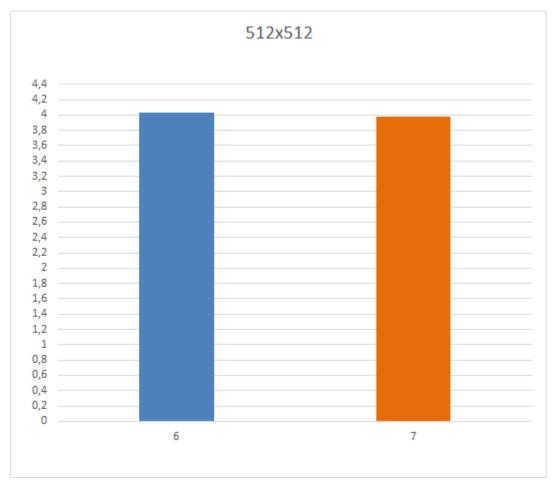
7 задание

Для расчета ошибки через *cublas* использовались функции *cublasDaxpy* для вычитания матриц и *cublasIdamax* для поиска максимального значения. Результат оказался положительным, но прирост в производительности был небольшой, так как тратится время на cudaMemcpy.



Диаграмма оптимизации итогового варианта из 6 задания и из 7 на матрице 512x512

(по горизонтали номер этапа; по вертикали время работы)



Этап	Время выполнения(сек)	Точность	Кол-во итераций
6	4.03	1e-6	340000
7	3.98	1e-6	340000

Диаграммы сравнения времени работы CPU-one,

CPU-multi, GPU(оптимизированный вариант) и GPU(cublas) для разных размеров сеток



0

multicore

GPU_v2

GPU(cublas)

GPU(cublas)

 GPU_v2

0

onecore

multicore

Таблица результатов для разных размеров матриц

Размер матрицы	Время	Точность	Кол-во итераций
	выполнения(сек)		
128x128	0.31	1e-6	31000
256x256	1.17	1e-6	103000
512x512	3,98	1e-6	340000
1024x1024	35.15	1e-6	1067000

Вывод

Использование функций из библиотеки cublas для оптимизации вычисления ошибки, не сильно дало прирост в производительности, так как теперь тратится время на дополнительные операции копирования данных.

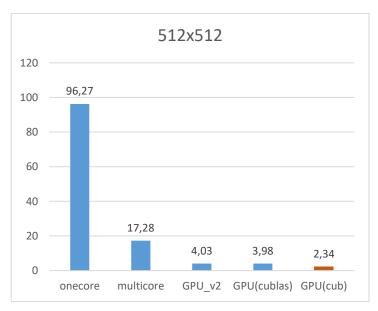
8 задание

Для вычисления ошибки используется функция compute_error, которая вычисляет локальные максимумы ошибки на каждом блоке, далее с помощью atomicMax вычисляется максимальная ошибка среди блоков.

Перед выполнением основного цикла создается CUDA граф с использованием функций cudaStreamBeginCapture и cudaStreamEndCapture. Эти функции захватывают последовательность операций CUDA, выполняемых в потоке CUDA. Далее граф запускается и выполняются итерации.



Диаграмма оптимизации итогового варианта из 7 задания и из 8 на матрице 512x512 (по горизонтали номер этапа; по вертикали время работы)



Этап	Время	Точность	Кол-во итераций
	выполнения(сек)		
7	3,98	1e-6	340000
8	2,34	1e-6	340000

Диаграммы сравнения времени работы CPU-one, CPU-multi, GPU(оптимизированный вариант), GPU(cublas) и GPU(cub) для разных размеров сеток

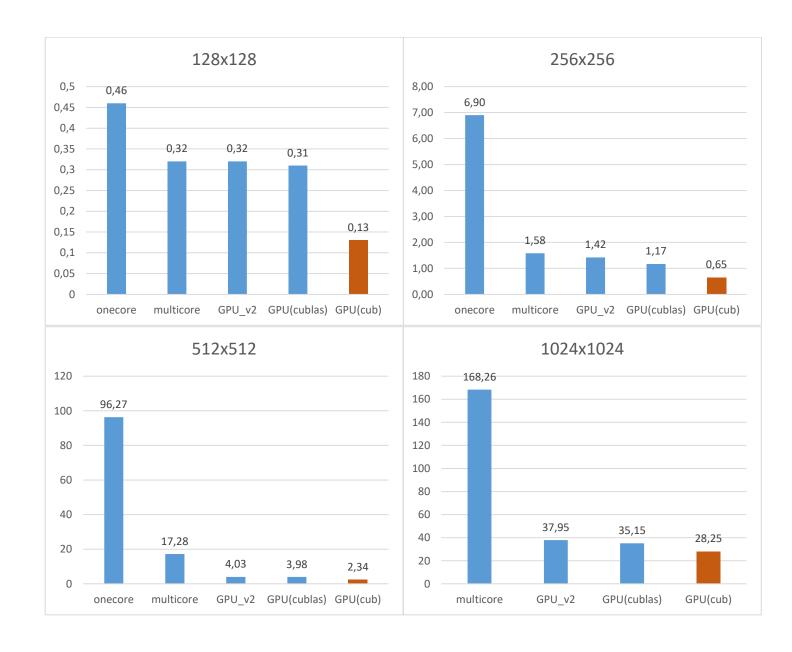


Таблица результатов для разных размеров матриц

Размер матрицы	Время выполнения(сек)	Точность	Кол-во итераций
128x128	0,13	1e-6	31000
256x256	0.65	1e-6	103000
512x512	2,34	1e-6	340000
1024x1024	28,25	1e-6	1067000

Вывод

Использование библиотеки CUB, cudaGraph и блоков BlockReduce помогло ускорить процесс вычисления ошибки, а так же вычисления значений матрицы.