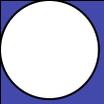


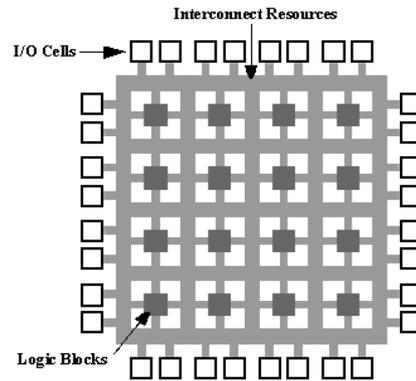
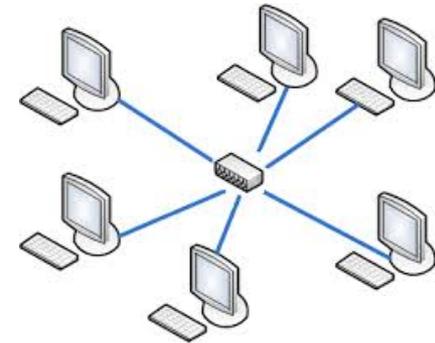
# Пути увеличения эффективности реализации алгоритмов машинного обучения

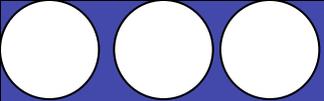


## Для чего необходимо задумываться о скорости вычислений для ML?

1. Сокращаем время обучения алгоритмов.
2. Достигаем приемлемого времени перенастройки «на лету».
3. Больше факторов.
4. Большие объемы данных для обучения.
5. Возможность масштабирования.
6. Экономия средств.

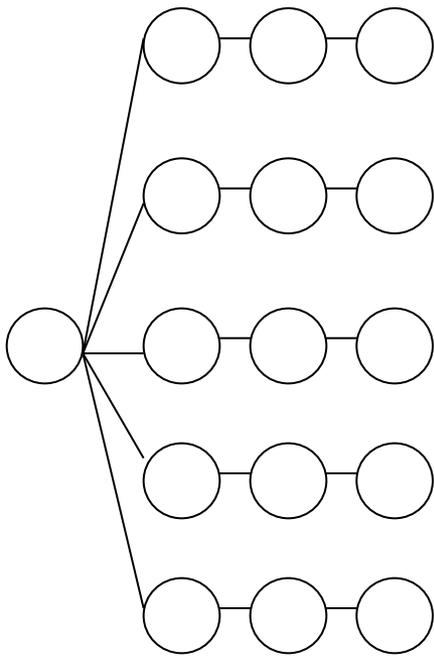
# Пути увеличения производительности



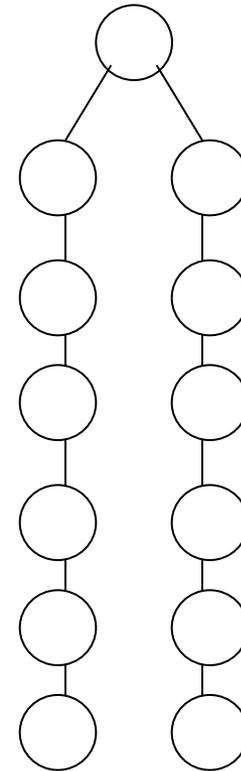


# Подходы к увеличению производительности ML распараллеливанием

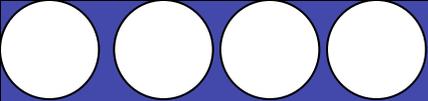
Широкая - специфичная для GPU



Узкая - специфична для CPU



**SIMD vs SIMT vs SMT**



## Оптимизация одного потока вычисления

### Когда используется:

- Возможности распараллеливания ограничены аппаратно либо алгоритмом
- Код исполняется параллельно, каждый из потоков необходимо оптимизировать

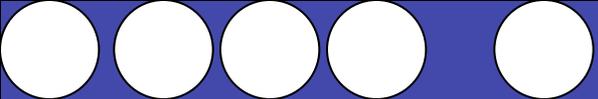
### Возможности:

В удачных случаях (например умножение матриц) – до 16 раз быстрее.  
Исходная и оптимизированная программа на C

Например переход с оптимизированной Java версии на C дает  
2x кратное ускорение работы программы.

### Ограничения:

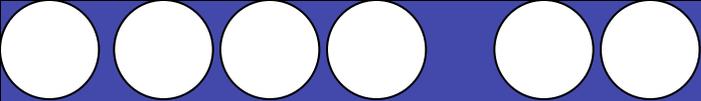
- Необходимо понимать архитектуру CPU который используется
- Скорость разработки замедляется и усложняется



# Сравнительная таблица оптимизаций для умножения матриц[1]

	Immutable	Mutable	Double Only	No Objects	In C	Transposed	Tiled	vectorized	BLAS MxM
ms	17,094,152	77,826	32,800	15,306	7,530	2,275	1,388	511	196
	219.7x		2.2x		3.4x		2.8x		
	2.4x		2.1x		1.7x		2.7x		
	219.7x		522x		1117x		2271x		
	7514x		12316x		33453x		87042x		
Cycles/OP	8,358	38	16	7	4	1	1/2	1/5	1/11

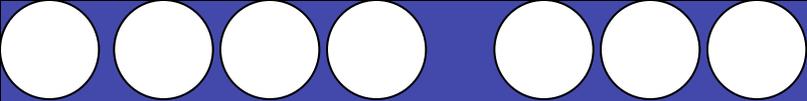
1. Saman Amarasinghe, Matrix Multiply, a case study – 2008.



## Прежде чем начать оптимизировать....

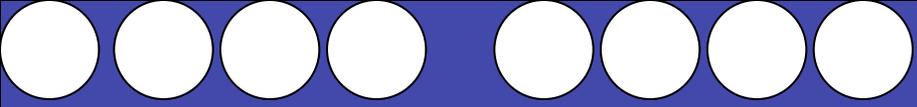
1. Используйте профилировщик (gprof, valgrind, ... )
2. Не использует ли приложение уже оптимизированный код BLAS
3. Если не использует, то перейти к матричной и векторной форме работы с данными, и использовать BLAS
4. SIMD – иногда дает максимальный прирост





## Распараллеливание.

1. Часто ограничены аппаратным обеспечением и архитектурой.
2. KML, PBLAS, ATLAS
3. Когда CPU Multicore эффективнее GPU ?
4. NVIDIA CUDA.
5. OpenCL – переносимость и ее цена.

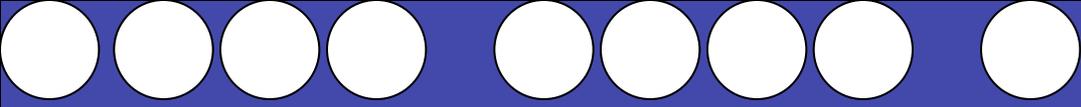


# CUDA

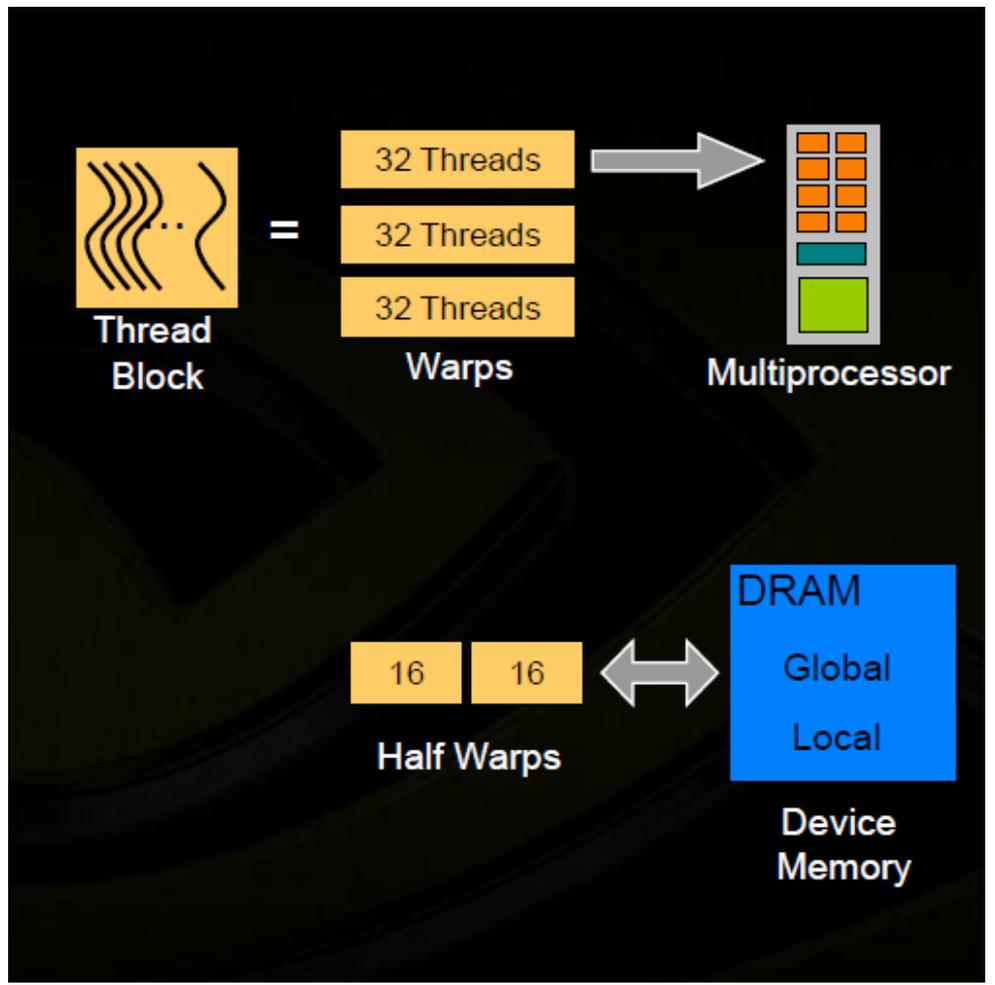
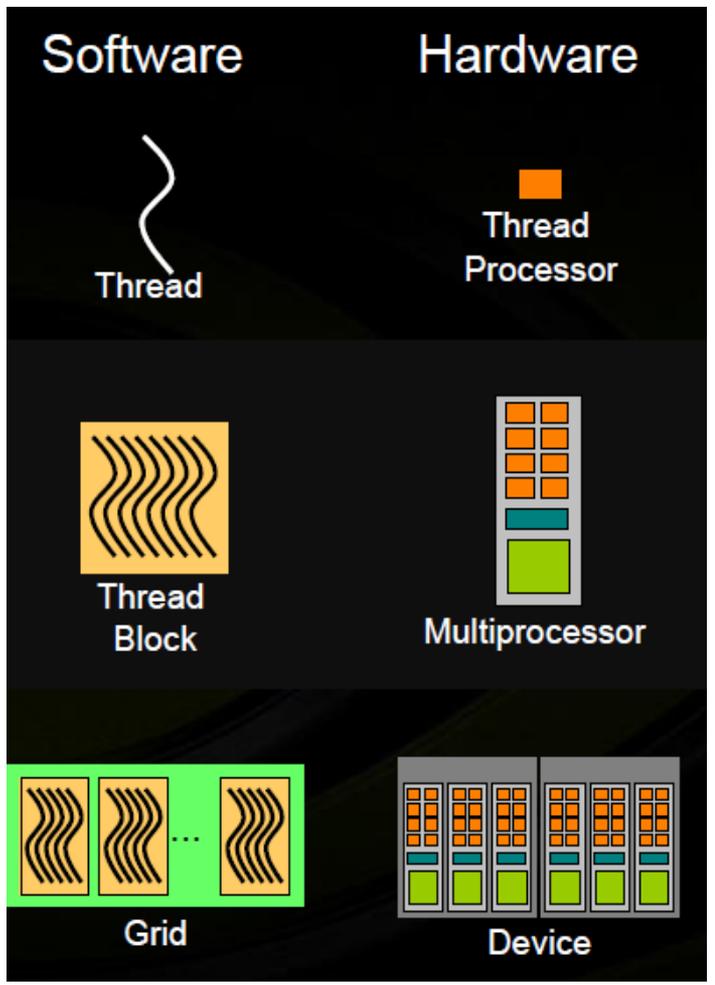
Основные идеи:

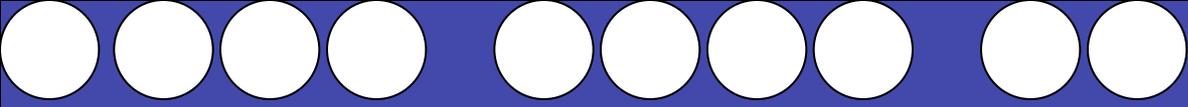
1. Функция которая распараллеливается называется «kernel-function».
2. Потoki исполняющие ядерные функции группируются в блоки.
3. Потoki и блоки нумеруются.
4. Только одна ядерная функция может исполняться на устройстве в один момент времени.
5. Блоки потоков исполняются на мультипроцессорах, потоки на потоковых процессорах.
6. Блоки состоят из WARP, которые исполняются в SIMD режиме





# Архитектура CUDA

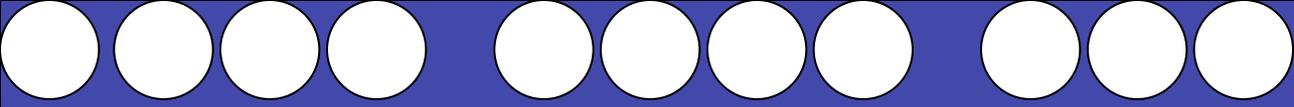




# Виды памяти

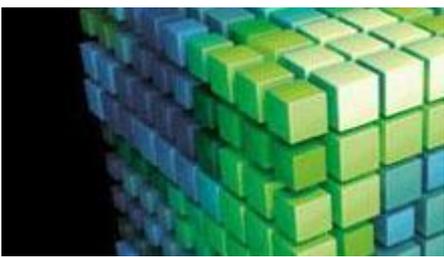
Memory	Location	Cached	Access	Scope	Lifetime
Register	On-chip	N/A	R/W	One thread	Thread
Local	Off-chip	No	R/W	One thread	Thread
Shared	On-chip	N/A	R/W	All threads in a block	Block
Global	Off-chip	No	R/W	All threads + host	Application
Constant	Off-chip	Yes	R	All threads + host	Application
Texture	Off-chip	Yes	R	All threads + host	Application



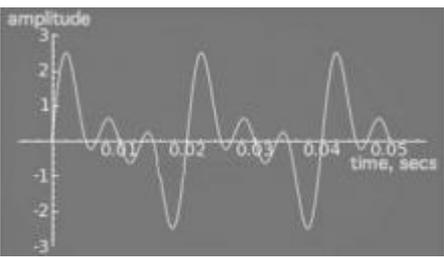


# Доступные средства для быстрой разработки с GPU

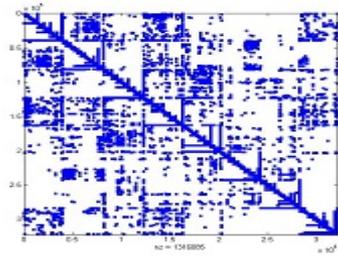
Область параллельных вычислений развивается очень динамично, достаточно большое количество библиотек для вычислений с GPU уже существует.



**cuBLAS**



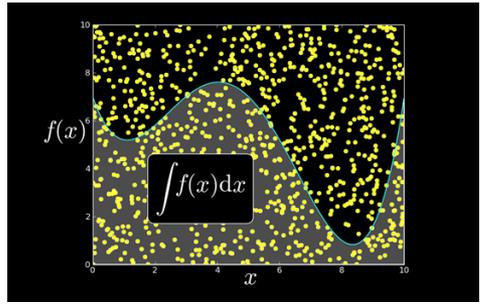
**cuFFT**



**cuSparse**



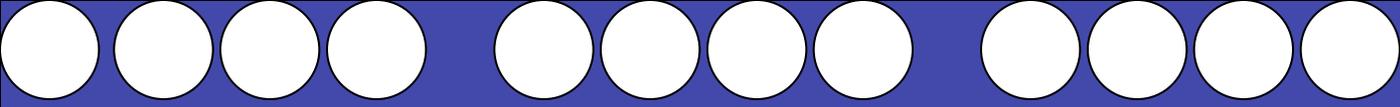
**Thrust**



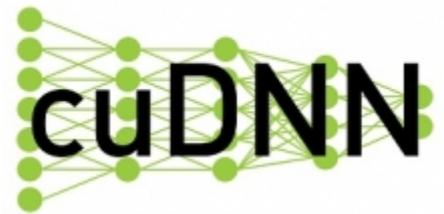
**cuRand**



**HiPLAR**

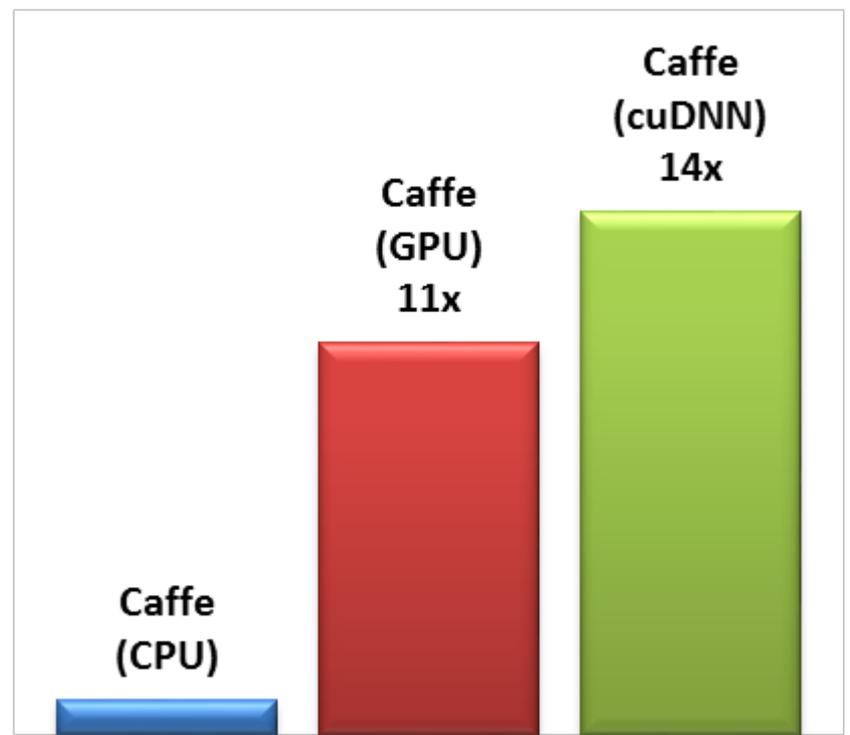


# Набор примитивов для сетей Deep Learning



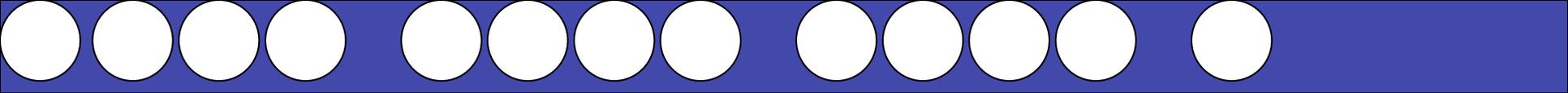
- 1. Сверточный слой
- 2. Слой фильтрации
- 3. Обобщающий слой

## Интеграция с Caffe



24-core Intel E5-2679v2 CPU @ 2.4GHz vs K40, NVIDIA





## Применяем cuDNN в своих проектах!

### **Требует:**

cuDNN supports NVIDIA GPUs of compute capability 3.0 and higher  
NVIDIA Driver compatible with CUDA Toolkit 6.5.

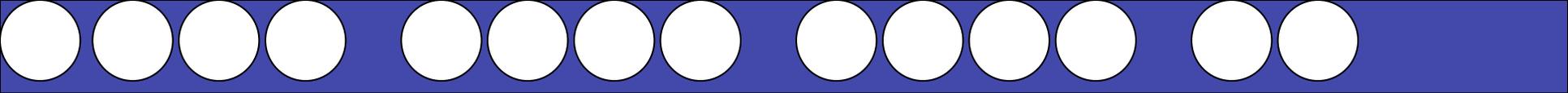
### **Предоставляет:**

- Прямой и обратный слой конволюции, включая кросс-корелляцию
- Слой обобщения прямое и обратное
- Слой Софтмакс прямой и обратный

### Функции активации

- Rectified linear (ReLU)
- Sigmoid
- Hyperbolic tangent (TANH)
- Tensor transformation functions





# Библиотека Thrust

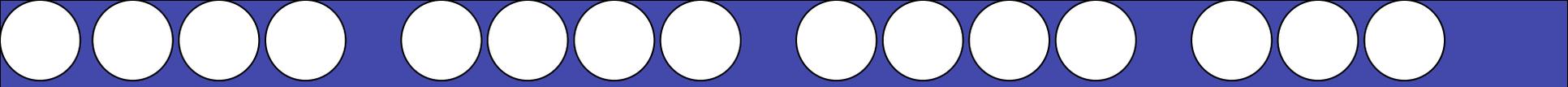
## Доступные параллельные алгоритмы:

- Трансформация (1\2 операнда, +, -,abs, \* ...)
- Редукция (sum, max, min, )
- Префикс-сумма (inclusive scan, exclusive scan – для сортировки напр.)
- Сортировка
- Перестановка (copy\_if, remove\_if, unique ...)

Основная идея – сделать параллельные вычисления доступными для понимания, как и шаблоны C++

За счет абстракции может несколько теряться производительность, но повышается скорость разработки





## Пример (Код J.Хинтона для RBM)

```
data = batchdata(:, :, batch);  
poshidprobs = 1./(1 + exp(-data*vishid - repmat(hidbiases, numcases,  
1)));  
batchposhidprobs(:, :, batch) = poshidprobs;  
posprods = data' * poshidprobs;  
poshidact = sum(poshidprobs);  
posvisact = sum(data);  
.....  
vishidinc = momentum*vishidinc + ...  
            epsilonw*( (posprods-negprods)/numcases - weightcost*vishid);  
visbiasinc = momentum*visbiasinc + (epsilonvb/numcases)*(posvisact-  
negvisact);  
hidbiasinc = momentum*hidbiasinc + (epsilonhb/numcases)*(poshidact-  
neghidact);  
  
vishid = vishid + vishidinc;  
visbiases = visbiases + visbiasinc;  
hidbiases = hidbiases + hidbiasinc;
```





## Библиотеки и ссылки

**Python** - Theano, Pylearn2, cudamat, mPoT

**C++** - Cuda-Convnet, Eblearn, CXXNET

**Matlab** – DeepLearnToolbox, Deep Belief Networks, deepmat

[http://deeplearning.net/software\\_links/](http://deeplearning.net/software_links/)





## Выводы

1. Для редких, экспериментальных, не реализованных в библиотеках Алгоритмов иногда достаточно оптимизировать код C для последовательной версии.
2. Параллелизация для CPU, как правило диктуется сложностью в «широком» распараллеливании алгоритма, либо аппаратными ограничениями
3. Использовать готовые оптимизированные пакеты функций BLAS, cuBlas, Thrust
4. cuDNN + Caffe дает возможности быстрого прототипирования DNN

**Спасибо за внимание !**

