

基于RISC-V向量化指令集优化OpenBLAS和OpenCV初步进展

张先轶

PerfXLab 澎峰（北京）科技有限公司

xianyi@perfxlab.com

2020.7

澎峰科技——智能边缘计算解决方案提供商



- 2016年成立，来自中科院的高性能计算技术团队
- 领导国际知名开源矩阵计算库OpenBLAS（全球前3）
 - 应用范围广泛：高性能计算、深度学习等等

澎峰智能边缘计算全栈解决方案

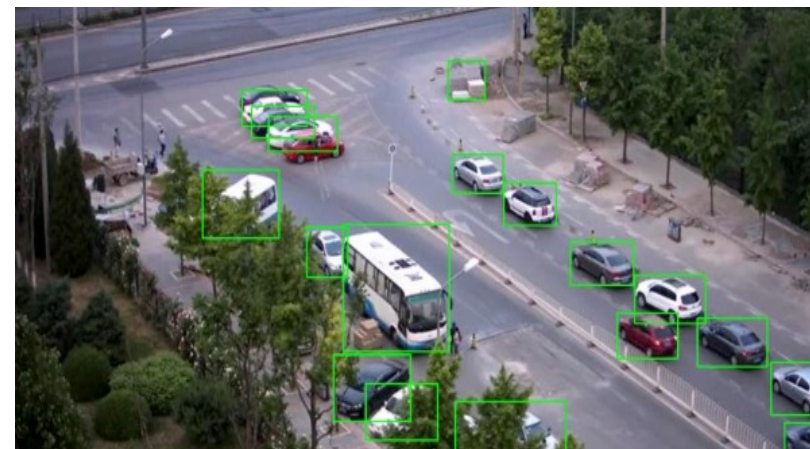
- 全栈式（边缘端算法+软件框架+硬件加速）
- 覆盖平台广（高性能/高性价比/低功耗）
- 赋能各行业边缘端智能化

软件生态产品与服务

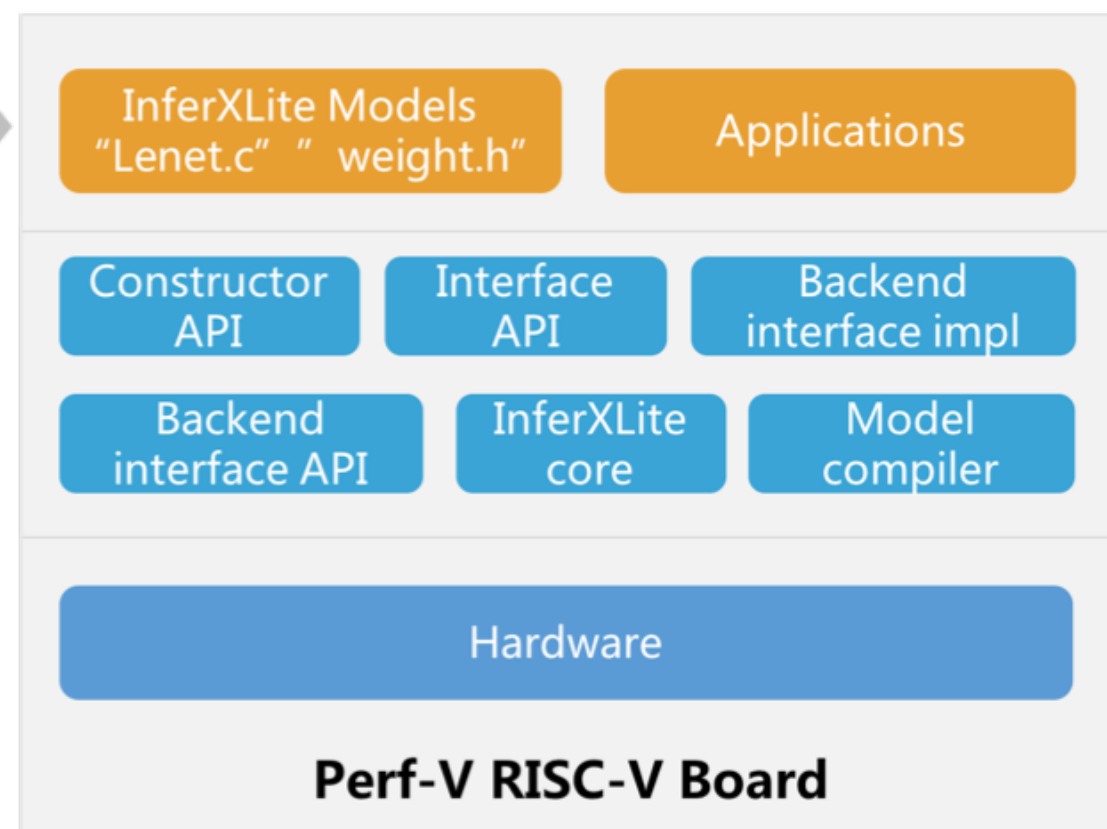
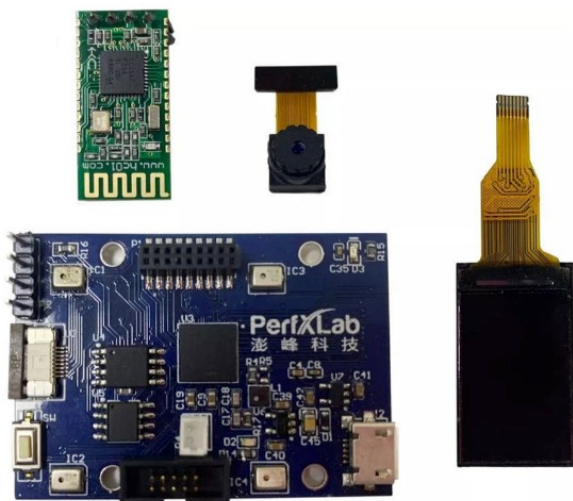
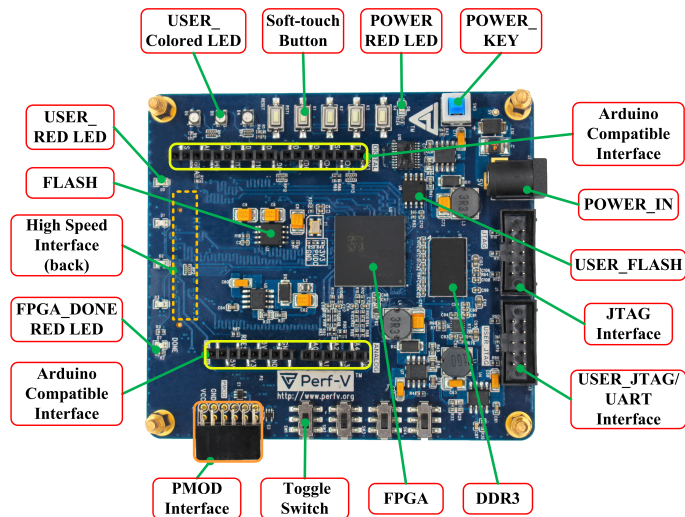
- 支持国产芯片软件生态建设
- RISC-V相关生态产品（开发板、软件等）

应用案例

无人机平台目标检测与追踪、图像处理等

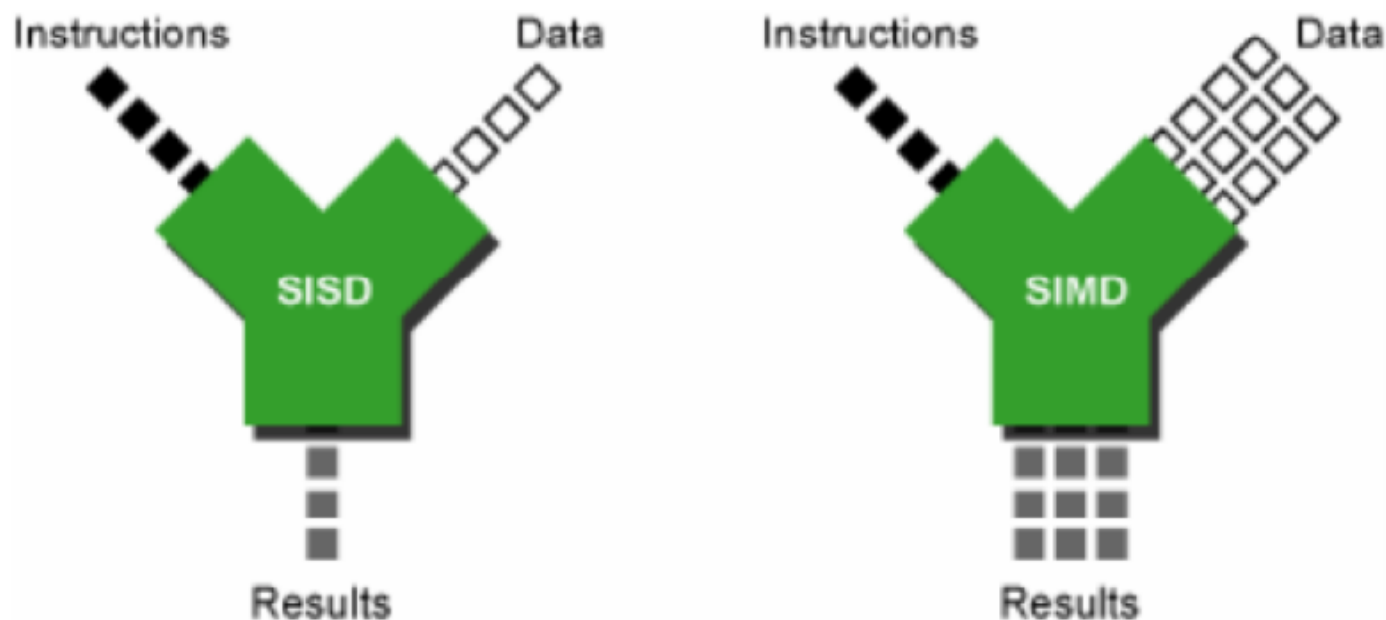


Perf-V系列RISC-V开发板和轻量级深度学习推理框架



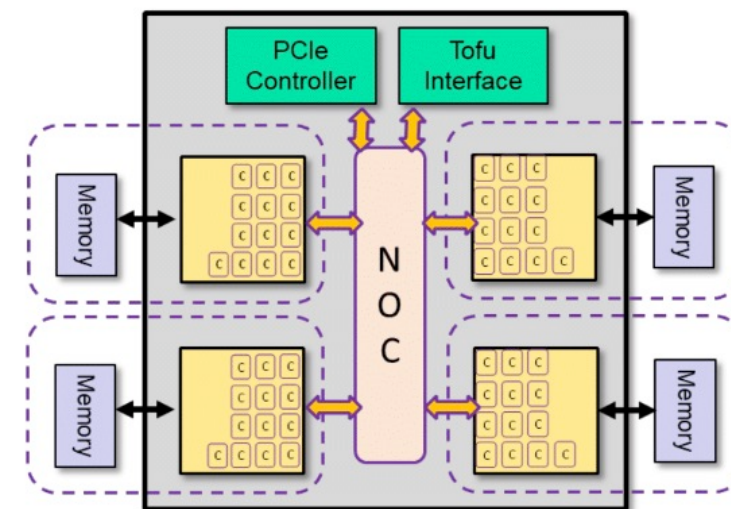
向量指令

- 标量指令，每次处理一个数据
 - 传统指令/通用指令
- 向量指令，每次处理一批数据
 - 也叫SIMD指令，单指令，多数据
 - 很多应用需要这种细粒度的并行性（比如，典型的多媒体应用）



基于ARM的超算第一次取得Top500第一

- 超级计算机Top500排行榜 (<https://www.top500.org/>)
 - 基于LINPACK测试 (求解稠密线性方程组)
 - 2020.6月份榜单，第一名，Fugaku富岳，日本，富士通公司
- A64FX 处理器
 - ARM v8.2-A
 - 48/52核
 - **SVE指令集，512-bit向量 x2**



RISC-V V指令扩展

- RISC-V “V” Vector Extension
 - 当前版本0.9 , 0.8 , 0.7.1
 - <https://github.com/riscv/riscv-v-spec>
 - 变长 , 引入vector length, vl

VLEN=128b, SEW=32bit, LMUL=1

VL=4 , 操作4个数



VL=3 , 操作3个数



RISC-V V指令扩展与ARM Neon编程对比

```
void vvaddint32(size_t n, const int *x, const int*y, int *z){
    for(size_t i=0; i<n; i++){
        z[i]=x[i]+y[i];
    }
}
```

ARM Neon , 需要边角处理

```
void vvaddint32_arm_neon(size_t n, const int *x, const int*y, int *z){
    float32x4_t vz, vx, vy;

    for(size_t i=0; i<n/4*4; i+=4){
        vx=vld1q_f32(&x[i]);
        vy=vld1q_f32(&y[i]);
        vz=vaddq_f32(vx,vy);
        vst1q_f32(&z[i], vz);
    }

    for(; i<n; i++){
        z[i]=x[i]+y[i];
    }
}
```

RISC-V V , 通过vl设置

```
# a0 = n, a1 = x, a2 = y, a3 = z
# Non-vector instructions are indented
vvaddint32:
    vsetvli t0, a0, e32, ta,ma # Set vector length based on 32-bit vectors
    vle32.v v0, (a1)           # Get first vector
    sub a0, a0, t0              # Decrement number done
    slli t0, t0, 2              # Multiply number done by 4 bytes
    add a1, a1, t0              # Bump pointer
    vle32.v v1, (a2)           # Get second vector
    add a2, a2, t0              # Bump pointer
    vadd.vv v2, v0, v1          # Sum vectors
    vse32.v v2, (a3)           # Store result
    add a3, a3, t0              # Bump pointer
    bnez a0, vvaddint32        # Loop back
    ret                        # Finished
```

RISC-V V指令的Intrinsic支持

- 阿里平头哥的版本

<https://github.com/c-sky/xuantie-vector-demos>

 test	new: add test of gcc vector for running on qemu
 README.md	Update README.md
 VectorIntrinsicManual.pdf	new: add intrinsic doc
 csky-qemu-x86_64-Ubuntu-16.04-...	new: add prebuilt qemu
 riscv64-linux-x86_64.tbz2	improve: refine prebuilt gcc toolchain

目前Intrinsic支持 0.7.1和0.8版本的V指令
具体看VectorIntrinsicManual.pdf文档

案例介绍—优化OpenBLAS

- 开源矩阵计算库，10年历史
 - <https://github.com/xianyi/openblas>
- 矩阵和向量基本计算
 - 当前版本：0.3.10
- 支持主流处理器
 - X86/ARM/Power/龙芯
- 支持多种操作系统
 - Linux/Windows/Mac OSX/Android
- 目前简单支持RISC-V架构
 - 但是不支持V指令集优化

OpenBLAS用户



案例介绍—优化OpenBLAS

- OpenBLAS调用结构分为3层

```
interface/gemm.c
    |
driver/level3/level3.c
    |
gemm assembly kernels at kernel/
```

- 其中kernel层，是汇编或者Intrinsic实现，体系架构相关的

Here is an example for `kernel/x86_64/KERNEL.HASWELL`

```
...
DTRMMKERNEL    = dtrmm_kernel_4x8_haswell.c
DGEMMKERNEL    = dgemm_kernel_4x8_haswell.S
...
```

案例介绍—优化OpenBLAS

- 以RISC-V V指令集的Intrinsic优化OpenBLAS
- BLAS1级的 axpy函数

The `?axpy` routines perform a vector-vector operation defined as

$$y := a * x + y$$

where:

a is a scalar

x and y are vectors each with a number of elements that equals n .

- C语言接口如下，向量 x 和 y 不一定是连续存储的，可以以 inc 间隔存储

```
void cblas_daxpy (const MKL_INT n, const double a, const double *x, const MKL_INT incx, double *y, const MKL_INT incy);
```

案例介绍—优化OpenBLAS

OpenBLAS中axpy内核的naïve实现

```
BLASLONG i=0;
BLASLONG ix, iy;

if ( n < 0      ) return(0);
if ( da == 0.0 ) return(0);

ix = 0;
iy = 0;

while(i < n)
{
    y[iy] += da * x[ix] ;
    ix += inc_x ;
    iy += inc_y ;
    i++ ;
}
return(0);
```

OpenBLAS中axpy内核的ARM向量化实现
(200行汇编)

PROLOGUE

```
cmp      N, xzr
ble      .Laxpy_kernel_L999

fcmp     DA, #0.0
beq      .Laxpy_kernel_L999

cmp      INC_X, #1
bne      .Laxpy_kernel_S_BEGIN
cmp      INC_Y, #1
bne      .Laxpy_kernel_S_BEGIN
```

.Laxpy_kernel_F_BEGIN:

案例介绍—优化OpenBLAS

OpenBLAS中axpy内核RISC-V V优化

- 假如x和y连续，调用向量连续load/store，访存效率更高
- VI大部分是不变的，为了减少vsetvli的使用
 - 分为主干和末尾
 - 主干循环只调用一次
- Vlev和vsev都是连续的向量访存
- Vfmacc.vf是标量和向量相乘，累加到向量

```
if (inc_x == 1 && inc_y == 1) {  
    gvl = vsetvli(n, RVV_EFLOAT, RVV_M);  
  
    if (gvl <= n/2) {  
        for (i = 0, j=0; i < n/(2*gvl); i++, j+=2*gvl) {  
            vx0 = VLEV_FLOAT(&x[j], gvl);  
            vy0 = VLEV_FLOAT(&y[j], gvl);  
            vy0 = VFMACCVF_FLOAT(vy0, da, vx0, gvl);  
            VSEV_FLOAT(&y[j], vy0, gvl);  
  
            vx1 = VLEV_FLOAT(&x[j+gvl], gvl);  
            vy1 = VLEV_FLOAT(&y[j+gvl], gvl);  
            vy1 = VFMACCVF_FLOAT(vy1, da, vx1, gvl);  
            VSEV_FLOAT(&y[j+gvl], vy1, gvl);  
        }  
    }  
}
```

案例介绍—优化OpenBLAS

OpenBLAS中axpy内核RISC-V V优化

- 尾部处理
- 一样使用向量指令，而不是标量指令

```
//tail
if (j<n) {
    gvl = vsetvli(n - j, RVV_EFLOAT, RVV_M);
    vx0 = VLSEV_FLOAT(&x[j*inc_x], stride_x, gvl);
    vy0 = VLEV_FLOAT(&y[j], gvl);
    vy0 = VFMACCVF_FLOAT(vy0, da, vx0, gvl);
    VSEV_FLOAT(&y[j], vy0, gvl);
}
```

案例介绍—优化OpenBLAS

OpenBLAS中axpy内核RISC-V V优化

- 对于inc不等于1的情况，使用vlsev这种带stride的访存指令

Stride是以字节为单位

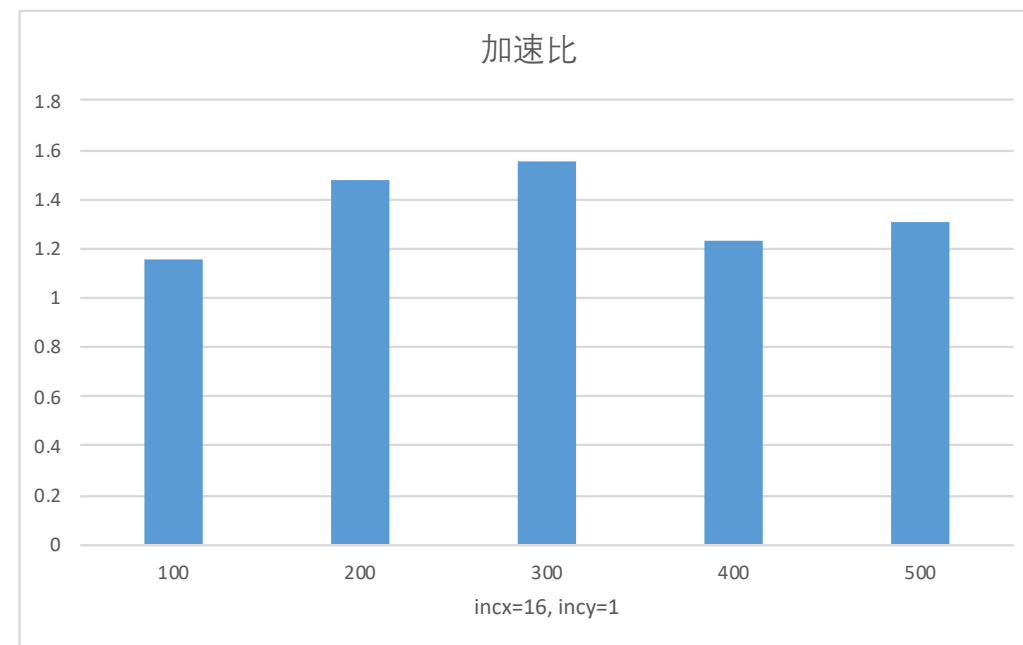
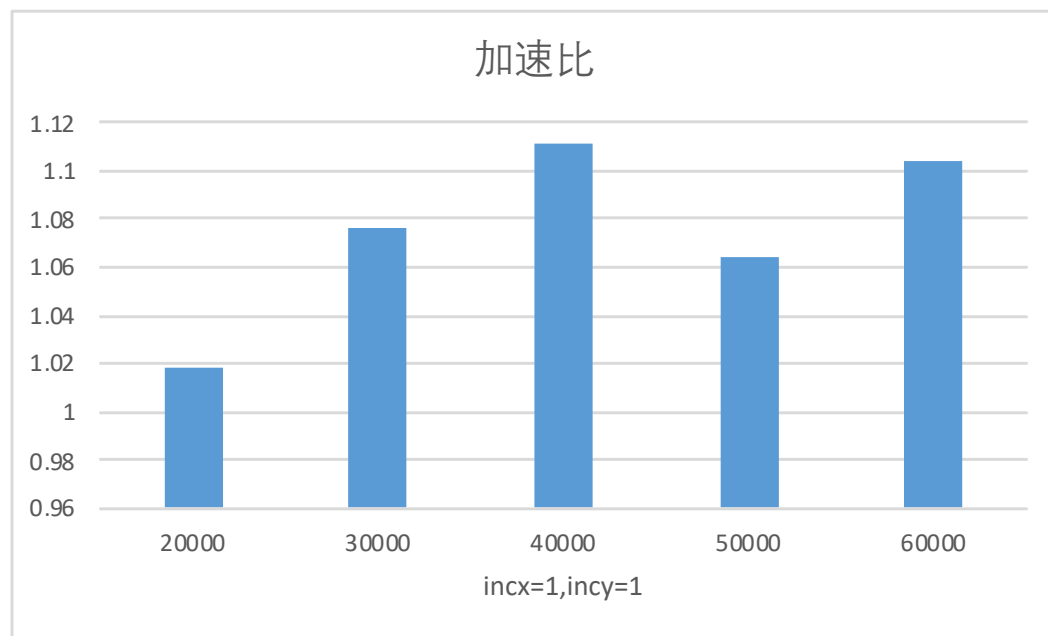
```
stride_x = inc_x * sizeof(FLOAT);
stride_y = inc_y * sizeof(FLOAT);
gvl = vsetvli(n, RVV_EFLOAT, RVV_M);
if(gvl <= n/2){
    BLASLONG inc_xv = inc_x * gvl;
    BLASLONG inc_yv = inc_y * gvl;
    for(i=0; j=0; i<n/(2*gvl); i++){
        vx0 = VLSEV_FLOAT(&x[jx], stride_x, gvl);
        vy0 = VLSEV_FLOAT(&y[jy], stride_y, gvl);
        vy0 = VFMACCVF_FLOAT(vy0, da, vx0, gvl);
        VSSEV_FLOAT(&y[jy], stride_y, vy0, gvl);

        vx1 = VLSEV_FLOAT(&x[jx+inc_xv], stride_x, gvl);
        vy1 = VLSEV_FLOAT(&y[jy+inc_yv], stride_y, gvl);
        vy1 = VFMACCVF_FLOAT(vy1, da, vx1, gvl);
        VSSEV_FLOAT(&y[jy+inc_yv], stride_y, vy1, gvl);

        j += gvl * 2;
        jx += inc_xv * 2;
        jy += inc_yv * 2;
    }
}
```

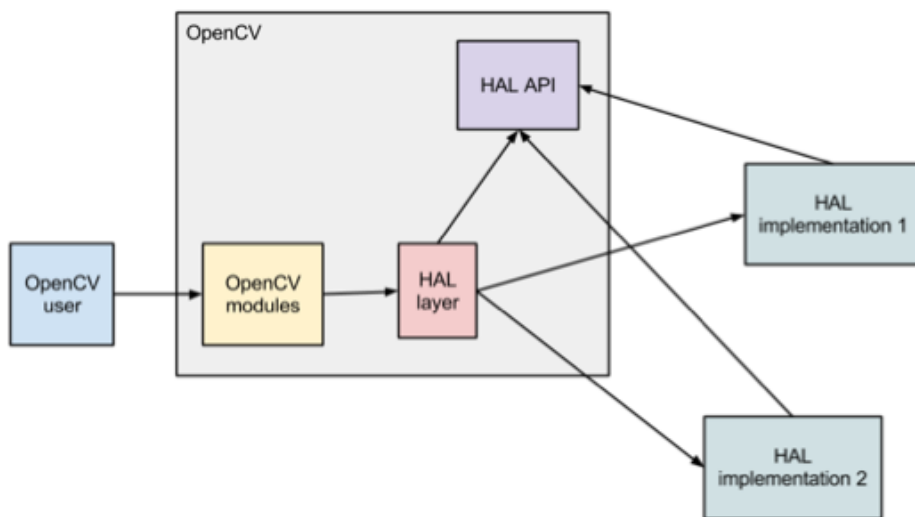
案例介绍—优化OpenBLAS

OpenBLAS中daxpy RISC-V V优化性能数据



案例介绍—优化OpenCV

- 计算机视觉库OpenCV
- 通过HAL (Hardware Acceleration Layer)



HAL API :

- 一组函数原型，普通C接口（没有类、STL、异常）
- 只能扩展，不能改变原型
- 不必支持所有操作、输入参数
- 不依赖OpenCV API，独立类型、宏、常量定义
- HAL layer是HAL API的C++瘦包装器（thin wrapper），core模块的一部分

案例介绍—优化OpenCV

- HAL RISC-V V实现

数据结构：

- 指定向量长度(目前只做128-bit向量)
- HAL数据结构映射，比如
 - v_int8x16 -> int8xm1_t intrinsic数据结构
 - v_float32x4 -> float32xm1_t intrinsic数据结构

函数接口：

- HAL函数，有直接指令支持
 - 向量加减乘除，取最大值等
 -
- HAL函数，无RISC-V V指令支持
 - v_invsqrt -> vfrdiv(vsqr, 1)
 - v_absdiff -> vsub(vmax, vmin)
 -

案例介绍—优化OpenCV

- 函数 ADD

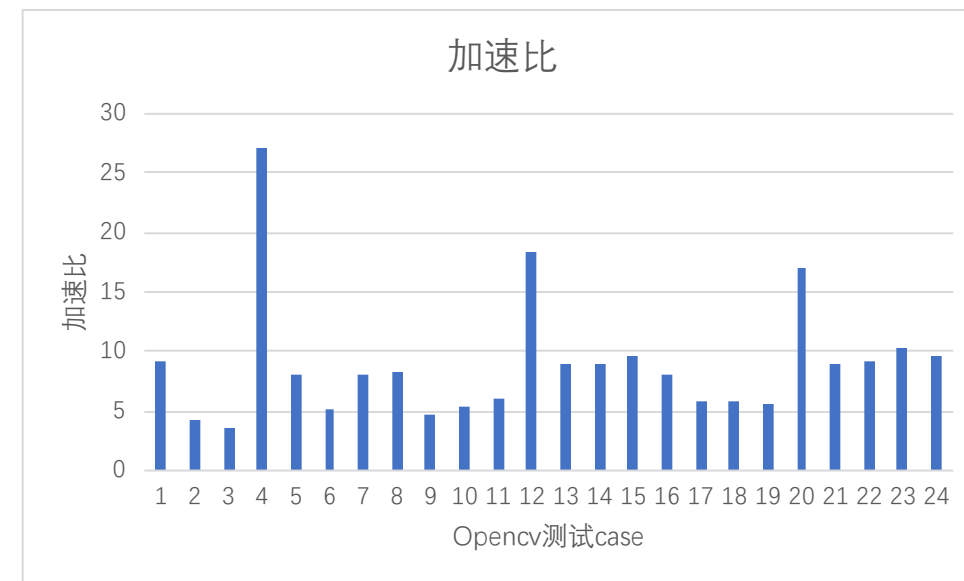
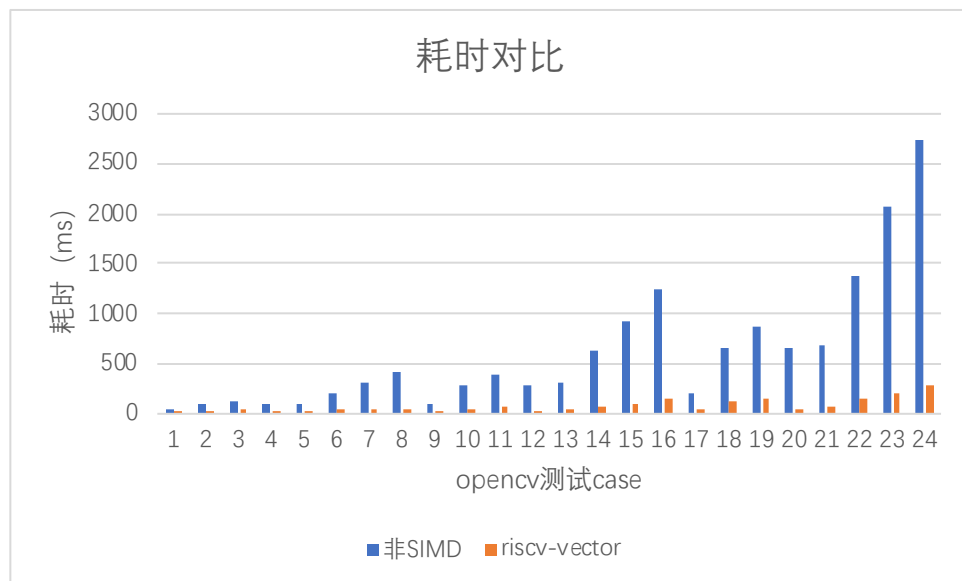
向量化优化：

- 向量加法指令

测试规模：640x480~1920x1080

测试数据类型：8U、8S、16S、32S、32F

测试通道数：C1、C3、C4



案例介绍—优化OpenCV

- 函数 medianBlur

中值滤波算法说明：

- 对于一个3x3的kernel，通过k次的max、min操作求中值。

向量化优化：

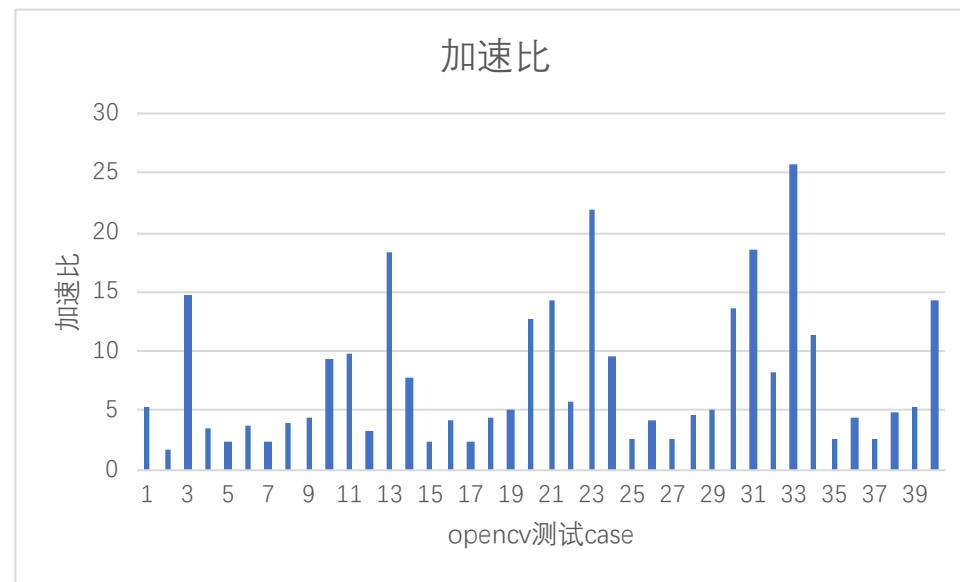
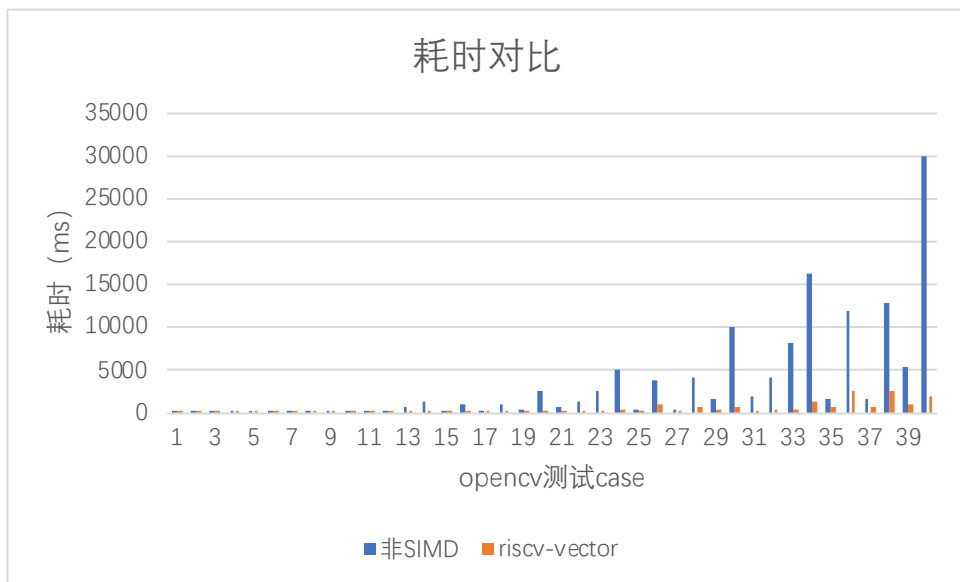
- 读取3x3个向量，通过k次的v_max、v_min操作求3x3个向量的中值。

测试规模：127x61~1280x720

测试kernel：3、5

测试数据类型：8U、16U、16U、32F

测试通道数：C1、C4

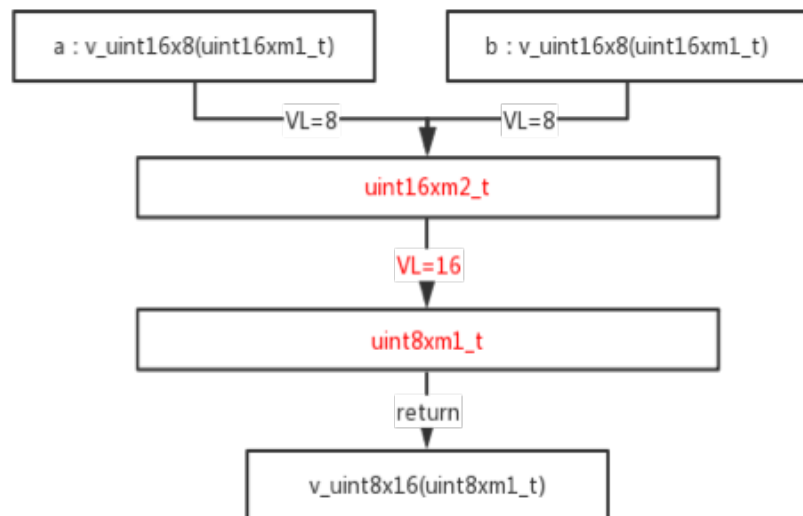


案例介绍—优化OpenCV 遇到的问题

- 函数 `Size_MatType_CmpType_compare.compare/18~19`

算法说明：

- 采用将非8bit（非8U/8S）的数据类型转换成8bit进行操作和存储，即存在 `v_pack_b` 操作
- Compare函数处理16U最终输出为8U类型，存在 `narrow` 操作，通过 `v_pack_b` 接口实现，`v_pack_b` 操作如下：



- Vector Length变化导致的性能损失
- OpenCV的HAL层实现更多采用定长的数据结构
 - 对于 `expand`，返回扩展后的多个定长的数据类型，`v_int8x16` 变成 2个 `v_int16x8`，造成VL减小一半，`narrow`类似
 - 是否需要修改HAL的设计？

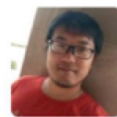
总结

- 向量化指令对于处理器的性能提升至关重要
 - Intel AVX , AVX-512
 - ARM Neon, SVE
- RISC-V V扩展指令集还在发展中
 - 大部分指令稳定了，也有编译工具链和模拟器支持
 - Intrinsic编程也有阿里平头哥做了支持
- 开源软件生态
 - 很多的开源软件需要RISC-V的移植和优化
 - OpenBLAS优化中，近期完成
 - OpenCV HAL层的设计是否与RISC-V V匹配？

感谢阿里平头哥的支持

期待与各位交流，为RISC-V生态发展贡献力量

欢迎实习生☺



张先轶@PerfXLab

北京 海淀



扫一扫上面的二维码图案，加我微信