Архитектура Tesla. Программно-аппаратный стек CUDA.

ЖЛекторы:

№ Боресков А.В. (ВМиК МГУ)

△Харламов A.A. (NVidia)



Примеры многоядерных систем

- **Ж**На первой лекции мы рассмотрели

 - **△**SMP
 - Cell
 - ☑ BlueGene/L
 - □G80 / Tesla



Примеры многоядерных систем

- **Ж** Мы хотели обратить ваше внимание на следующие особенности:
 - 1) Как правило вычислительный узел достаточно маломощный процессор
 - 2) Вычислительные узлы имеют свою оперативную память и свой кэш
 - 3)Вычислительные узлы объединяются в более крупные блоки
 - 4) Крупные блоки могут объединяться с целью наращивания вычислительной мощи



Tesla vs GeForce

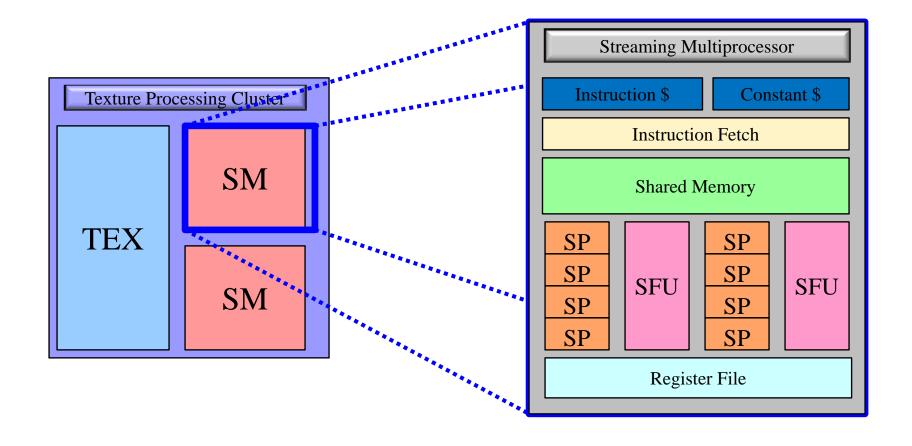
жУ кого есть вопросы в чем разница?

План

- **#**Архитектура Tesla
- #Программная модель CUDA
- **#**Синтаксические особенности CUDA

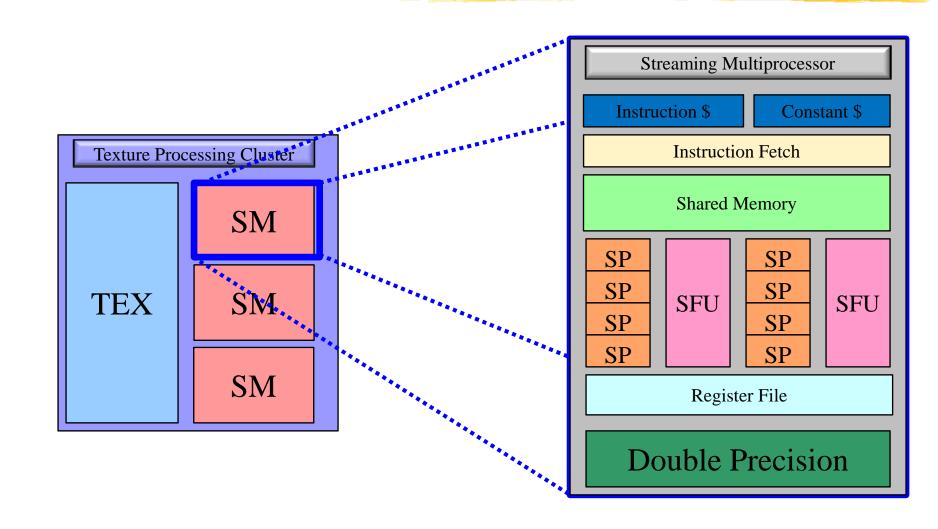


Архитектура Tesla: Мультипроцессор Tesla 8



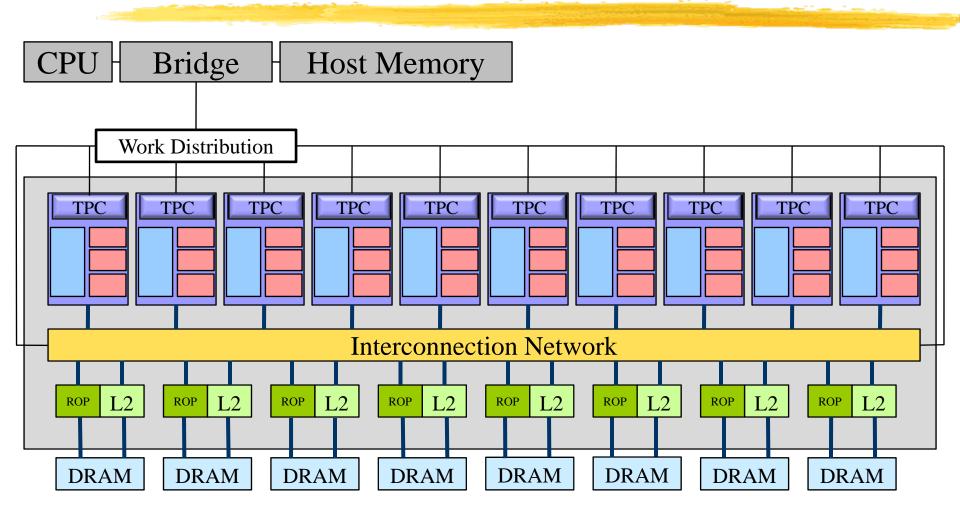


Архитектура Tesla Мультипроцессор Tesla 10



1

Архитектура Tesla 10



Архитектура

ЖМаштабируемость:

```
[+] [−] SM внутри ТРС
```

```
[+] [−] TPC
```

[+] [−] DRAМ партиции


```
△Tesla 8: 8800 GTX
```

Технические детали

#RTM CUDA Programming Guide

- **Run CUDAHelloWorld**
 - Печатает аппаратно зависимые параметры

 - 🔀 Т.Д.

План

- **#**Архитектура Tesla
- #Программная модель CUDA
- **#**Синтаксические особенности CUDA

- **GPU** (*device*) это вычислительное устройство, которое:

 - Выполняет одновременно *очень много* нитей

- #Последовательные части кода выполняются на CPU
- **Ж** Массивно-параллельные части кода выполняются на GPU как ядра
- **∺**Отличия нитей между CPU и GPU
 - Мити на GPU очень «легкие»
 - Манировщик задач
 - - **У**Для покрытия латентностей sfu инструкций



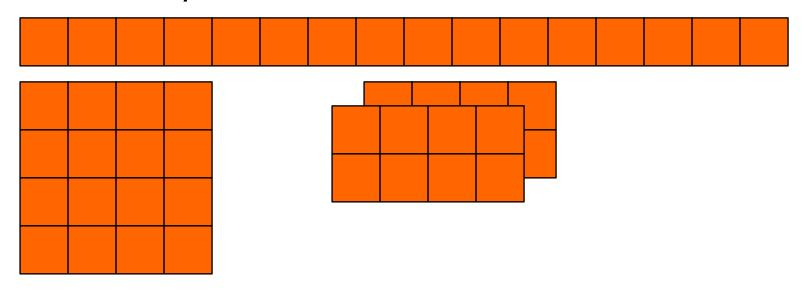
- **Ж**Параллельная часть кода выполняется как большое количество нитей
- **Ж**Нити группируются в блоки фиксированного размера
- **Ж**Блоки объединяются в сеть блоков
- **Ж**Ядро выполняется на сетке из блоков
- **Ж**Каждая нить и блок имеют свой идентификатор



#Десятки тысяч потоков

```
for (int ix = 0; ix < nx; ix++)
   pData[ix] = f(ix);
for (int ix = 0; ix < nx; ix++)
  for (int iy = 0; iy < ny; iy++)</pre>
     pData[ix + iy * nx] = f(ix) * g(iy);
for (int ix = 0; ix < nx; ix++)
  for (int iy = 0; iy < ny; iy++)</pre>
    for (int iz = 0; iz < nz; iz++)</pre>
       pData[ix + (iy + iz * ny) * nx] = f(ix) * g(iy) * h(iz);
```


- Возможна 1D, 2D, 3D топология блока





#Потоки в блоке могут разделять

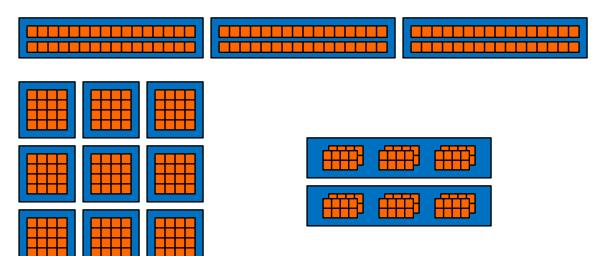
pecypcы со своими соседями

float g_Data[gN];
 for (int ix = 0; ix < nx; ix++)
 {
 pData[ix] = f(ix, g_Data[ix / n]);
}</pre>

- # Блоки могут использовать shared память

 - Объем shared памяти ограничен и зависит от HW
- **ЖВнутри Блока потоки могут синхронизоваться**

- **Ж**Блоки потоков объединяются в сетку (grid) потоков
 - Возможна 1D, 2D топология сетки блоков потоков



План

- **#**Архитектура Tesla
- #Программная модель CUDA
- **#**Синтаксические особенности CUDA

Синтаксис CUDA

- - [+] спецификаторы для функций и переменных
 - [+] новые встроенные типы
 - [+] встроенные переменные (внутри ядра)
 - [+] директива для запуска ядра из С кода
- **Ж** Как скомпилировать CUDA код
 - [+] п∨сс компилятор
 - [+] .cu расширение файла

Синтаксис CUDA Спецификаторы

#Спецификатор функций

Спецификатор	Выполняется на	Может вызываться из
device	device	device
global	device	host
host	host	host

ЖСпецификатор переменных

Спецификатор	Находится	Доступна	Вид доступа
device	device	device	R
constant	device	device / host	R/W
shared	device	block	RW /syncthreads()

Синтаксис CUDA Встроенные переменные

Сравним CPU код vs CUDA kernel:

```
float * pData;
for (int ix = 0; ix < nx; ix++)
                                      Пусть nx = 2048
                                      Пусть в блоке 256
                                      ПОТОКОВ
   pData[ix] = pData[ix] + 1.0f;
                                      → кол-во блоков =
                                      2048 / 256 = 8
 global__ void incKernel ( float * pData )
              [0..7] [==256] [0..255]
  int idx = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;
 pData [idx] = pData [idx] + 1.0f;
```

Синтаксис CUDA Встроенные переменные

ЖВ любом CUDA kernel'e доступны:

uint3 blockIdx;

△dim3 blockDim;

uint3 threadIdx;

dim3 — встроенный тип, который используется для задания размеров kernel'а По сути — это uint3.

Синтаксис CUDA Директивы запуска ядра

ЖКак запустить ядро с общим кол-во тредов равным nx?

Как скомпилировать CUDA код

Ж NVCC − компилятор для CUDA

- Основными опциями команды **пусс** являются:
- -deviceemu компиляция в режиме эмуляции, весь код будет выполняться в многонитевом режиме на CPU и можно использовать обычный отладчик (хотя не все ошибки могут проявится в таком режиме)
- --use_fast_math заменить все вызовы стандартных математических функций на их быстрые (но менее точные) аналоги
- -o <outputFileName> задать имя выходного файла
- # CUDA файлы обычно носят расширение .cu



Ресуры нашего курса

#CUDA.CS.MSU.SU

- Место для вопросов и дискуссий
- Место для материалов нашего курса
- Место для ваших статей!
 - Если вы нашли какой-то интересный подход!
- ₩ Steps3d
- ₩ www.nvidia.ru

