

Курс «Параллельное программирование»

Лабораторная работа №4. Параллельное сложение векторов на графическом процессоре средствами CUDA

Юлдашев Артур Владимирович art@ugatu.su
Спеле Владимир Владимирович spele.vv@ugatu.su

Кафедра высокопроизводительных вычислительных технологий и систем (ВВТиС)

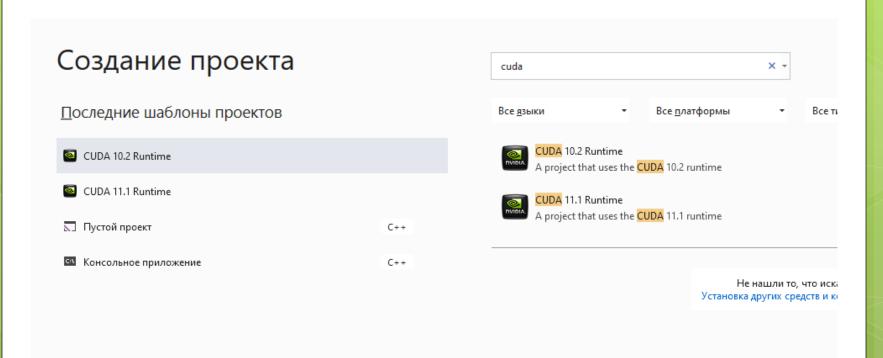
Цель работы

На примере задачи параллельного сложения векторов научиться разрабатывать простейшие параллельные программы средствами CUDA C.

Используемые элементы CUDA:

- о реализация и вызов вычислительного ядра;
- функции выделения памяти;
- технология Unified Memory;
- функции явного копирования данных между CPU и GPU.

Создание "CUDA Runtime" проекта в Visual Studio 2019



hello.c

Hello world!

```
#include <stdio.h>
int main(void) {
   printf("Hello World!\n");
   return 0;
}
```

- > nvcc -o hello hello.c
- >./hello

Hello World!

hello.cu

Hello world!

```
#include <stdio.h>
#include "cuda_runtime.h"
#include "device_launch_parameters.h"

__global___ void mykernel(void) {
    int main(void) {
        mykernel<<<1,1>>>();
        printf("Hello World from host!\n");
        return 0;
}
```

- > nvcc -o hello hello.cu
- >./hello

hello2.cu

Hello world!

```
#include <stdio.h>
#include "cuda runtime.h"
#include "device launch parameters.h"
 global void mykernel(void){
   printf("Hello World from thread %d block %d on device!\n",
   threadIdx.x, blockIdx.x);
int main(void) {
   mykernel<<<1,1>>>();
   cudaDeviceSynchronize();
   return 0;
> nvcc -o hello2 hello2.cu
>./hello2
                     Hello World from thread 0 block 0 on device!
```

add.cu

Сложение двух чисел

```
#include <stdio.h>
#include "cuda runtime.h"
#include "device launch parameters.h"
__global__ void add(float *a, float *b, float *c) { *c = *a + *b; }
int main(void) {
  float *a, *b, *c;
  int size = sizeof(float);
  // Allocate space
  cudaMallocManaged((void**)&a, size);
  cudaMallocManaged((void**)&b, size);
  cudaMallocManaged((void**)&c, size);
  *a = 2; *b = 6; //setup input values
  add <<<1, 1>>> (a, b, c); // Launch add() kernel on GPU
  cudaDeviceSynchronize();
  printf("c = %f\n", *c);
  // Cleanup
  cudaFree(a);
  cudaFree(b);
  cudaFree(c);
  return 0;
```

add2.cu

Сложение векторов (один блок нитей)

```
#define N 1024
#include "cuda runtime.h"
#include "device launch parameters.h"
global void add(float *a, float *b, float *c) {
  c[threadIdx.x] = a[threadIdx.x] + b[threadIdx.x];
int main(void) {
 float *a, *b, *c;
  int size = N * sizeof(float);
  // Allocate space
  cudaMallocManaged((void**)&a, size);
  cudaMallocManaged((void**)&b, size);
  cudaMallocManaged((void**)&c, size);
  random floats(a, N); //setup input values
  random_floats(b, N);
  add <<<1, N>>> (a, b, c); // Launch add() kernel on GPU
  cudaDeviceSynchronize();
  check results(a, b, c, N);
 // Cleanup
  cudaFree(a);
  cudaFree(b);
  cudaFree(c);
  return 0;
```

Функции,
выделенные
красным, надо
реализовать
самостоятельно!

add4.cu

Сложение двух векторов (несколько блоков нитей) – v1

```
#define N 4096
#define M 1024 // THREADS_PER_BLOCK
#include "cuda runtime.h"
#include "device launch parameters.h"
global void add(float *a, float *b, float *c) {
  int index = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
  c[index] = a[index] + b[index];
int main(void) {
 float *a, *b, *c;
  int size = N * sizeof(float);
  // Allocate space
  cudaMallocManaged((void**)&a, size);
  cudaMallocManaged((void**)&b, size);
  cudaMallocManaged((void**)&c, size);
  random floats(a, N); //setup input values
  random floats(b, N);
  add <<<N / M, M>>> (a, b, c); // Launch add() kernel on GPU
  cudaDeviceSynchronize();
  check results(a, b, c, N);
  // Cleanup
  cudaFree(a);
  cudaFree(b);
  cudaFree(c);
  return 0;
```

Вопросы

- Будет ли корректно работать программа при N = 4097 и других значения N, которые не делятся нацело на М (число нитей в блоке)?
- Что надо изменить?
- Только число блоков или что-то еще?
- Как универсальным образом задать требуемое число блоков?

add5.cu

Сложение двух векторов (несколько блоков нитей) – v2

```
#define N 4097
#define M 1024 // THREADS PER BLOCK
#include "cuda runtime.h"
#include "device launch parameters.h"
global void add(float *a, float *b, float *c) {
  int index = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
  if (index < N) c[index] = a[index] + b[index];</pre>
int main(void) {
 float *a, *b, *c;
  int size = N * sizeof(float);
 // Allocate space
  cudaMallocManaged((void**)&a, size);
  cudaMallocManaged((void**)&b, size);
  cudaMallocManaged((void**)&c, size);
  random floats(a, N); //setup input values
  random floats(b, N);
  add <<<(N + M - 1) / M, M >>> (a, b, c); // Launch add() kernel on GPU
  cudaDeviceSynchronize();
  check results(a, b, c, N);
 // Cleanup
  cudaFree(a);
  cudaFree(b);
  cudaFree(c);
  return 0;
```

Требования к программе сложения двух векторов

- Реализовать версию с использованием Unified Memory сложения на GPU двух векторов с элементами типа float.
- Инициализацию элементов векторов провести явно на CPU.
- При вычислениях на GPU взять 1024 нити в блоке.
- Предусмотреть проверку корректности вычислений, обработку ошибок и замер времени выполнения функции-ядра.
- Реализовать версию без использования Unified Memory сложения на GPU двух векторов с элементами типа float.
- Предусмотреть замер времени выполнения функции-ядра и копирования данных.

Оценка производительности разработанной программы

• Протестировать версию с использованием Unified Memory, заполнить таблицу 1:

Nº	Время (мс), производительность (гигафлопс) / размерность	10 ⁵	106	10 ⁷	10 ⁸	MAX
1.1	Время выполнения на GPU					
1.2	Производительность					

 Протестировать версию без использования Unified Memory, заполнить таблицу 2:

Nº	Время (мс), производительность (гигафлопс) / размерность	10 ⁵	106	10 ⁷	10 ⁸	MAX
1.1	Время выполнения на GPU (1.2 + 1.3)					
1.2	Время обмена данными с GPU					
1.3	Время расчета на GPU					
1.4	Производительность расчета					
1.5	Пропускная способность при работе с памятью GPU					

Требования к оформлению отчета

- В отчет по проделанной работе включить:
 - параметры графического процессора, на котором проводились вычисления:
 - 1) архитектура, СС;
 - 2) объем памяти, пропускная способность;
 - 3) число CUDA-ядер, пиковая производительность;
 - 2) заполненные таблицы 1 и 2;
 - 3) графики зависимости времени, достигнутой производительности и пропускной способности от размерности векторов;
 - 4) скриншоты профиля из NVIDIA Visual Profiler для обоих версий программ;
 - 5) выводы о полученных результатах;
 - 6) листинг разработанных программ;

Базовые функции для динамической работы с памятью GPU

- cudaError_t cudaMalloc (void ** devPtr, size_t size);
 выделение size байт памяти на GPU
- cudaError_t cudaFree (void * devPtr); освобождение памяти по указателю devPtr
- cudaError_t cudaMemcpy (void * dst, const void * src, size_t size, enum cudaMemcpyKind kind);
 копирование size байт памяти в направлении kind, которое может принимать следующие значения:
 - cudaMemcpyHostToHost
 - cudaMemcpyHostToDevice
 - cudaMemcpyDeviceToHost
 - cudaMemcpyDeviceToDevice
 - cudaMemcpyDefault (для GPU с поддержкой UVA)

Обработка ошибок в CUDA. Пример 1

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
 global void foo(int *ptr) { *ptr = 7; }
int main(void) {
 foo<<<1,1>>>(0);
 // make the host block until the device is finished with foo
 cudaDeviceSynchronize();
 // check for error
 cudaError t error = cudaGetLastError();
 if(error != cudaSuccess) {
   // print the CUDA error message and exit
   printf("CUDA error: %s\n", cudaGetErrorString(error));
   exit(-1);
 return 0;
```

Обработка ошибок в CUDA. Пример 2

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
int main(void) {
 int *ptr = 0;
 // gimme!
 cudaError t error = cudaMalloc((void**)&ptr, UINT MAX);
 if(error != cudaSuccess) {
   // print the CUDA error message and exit
   printf("CUDA error: %s\n", cudaGetErrorString(error));
   exit(-1);
 return 0;
```

https://code.google.com/p/stanford-cs193g-sp2010/wiki/TutorialWhenSomethingGoesWrong

Обработка ошибок в CUDA. Пример 3 (компилировать с –DDEBUG)

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

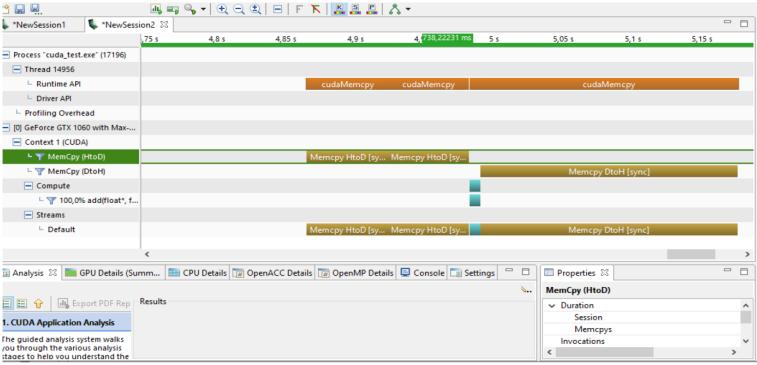
inline void check_cuda_errors(const char *filename, const int line_number) {
#ifdef DEBUG
    cudaDeviceSynchronize();
    cudaError_t error = cudaGetLastError();
    if(error != cudaSuccess) {
        printf("CUDA error at %s:%i: %s\n", filename, line_number, cudaGetErrorString(error));
        exit(-1);
    }
#endif
}
```

```
__global__ void foo(int *ptr) {
    *ptr =7;
}
```

```
int main(void) {
  foo<<<1,1>>>(0);
  check_cuda_errors(__FILE__, __LINE__);
  return 0;
}
```

NVIDIA Visual Profiler

На Linux запускается из командной строки: /usr/local/cuda-11.8/bin/nvvp -vm /usr/lib/jvm/java-1.8.0-openjdk-amd64/bin/java
Открываем меню File -> New Session. В пункте File указываем путь к профилируемой программе, нажимаем Next. Далее можно нажать Finish и после этого начнет генерироваться Timeline программы.



<u>NVIDIA Visual Profiler</u>

Профилировка с NVIDIA Visual Profiler

