МОСКОВСКИЙ АВИАЦИОННЫЙ ИНСТИТУТ (НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ)

Институт №8 «Компьютерные науки и прикладная математика» Кафедра 806 «Вычислительная математика и программирование»

Лабораторная работа №1 по курсу «Программирование графических процессоров»

Освоение программного обеспечения для работы с технологией **CUDA**

Примитивные операции над векторами.

Студент: А. А. Садаков

Группа: 8О-406Б

Преподаватели: К.Г. Крашенинников,

А.Ю. Морозов

Москва, 2022

Условие

Цель работы: Ознакомление и установка программного обеспечения для работы с программно-аппаратной архитектурой параллельных вычислений (CUDA). Реализация одной из примитивных операций над векторами.

Вариант: 5. Поэлементное нахождение максимума векторов.

Программное и аппаратное обеспечение

ГРАФИЧЕСКИЙ ПРОЦЕССОР

Имя устройства: NVIDIA GeForce GTX 1650

Compute capability: 7.5

Размер графической памяти: 4242604032

Размер разделяемой памяти: 49152 Размер константной памяти: 65536

Максимальное количество регистров на блок: 65536 Максимальное количество потоков на блок: 1024

Количество мультипроцессоров: 14

ПРОЦЕССОР

Имя устройства: Intel Core I5-10300H

Архитектура: Comet Lake-H Количество ядер (потоков): 4(8)

Базовая (максимальная) частота: 2,5(4,5)ГГц

Кеш 1-го уровня: 64Кб (на ядро) Кеш 2-го уровня: 256Кб (на ядро) Кеш 3-го уровня: 6Мб (всего)

ОПЕРАТИВНАЯ ПАМЯТЬ

Объём: 8Гб Тип: DDR4

Частота:2933МГц

ЖЁСТКИЙ ДИСК

Имя устройства: Intel SSDPEKNW512G8L

Тип диска: SSD

Объём памяти: 512Гб

Скорость чтения/записи: 1500/1000 Мб/с

ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ

OS: Windows 10, Подсистема Ubuntu 20.04

IDE: Visual Studio Code

Компилятор: nvcc

Метод решения

Для нахождения поэлементного максимума векторов нужно в цикле находить максимальное значение среди всех векторов для каждого индекса и записывать его в результирующий вектор.

Описание программы

Для того, чтобы поэлементно найти максимумы двух векторов, необходимо создать вектор arrays длины 2n на device и заполнить его элементами первого и второго вектора. Для этого я создал 2 вектора на host и скопировал их на device при помощи функции cudaMemcpy и передал в kernel. В функции kernel идёт сравнение элементов i и i+n, после чего максимум записывается на место i. После работы kernel я скопировал результат в выходной вектор с помощью аналогичной функции и вывел результат на экран.

Вызов kernel происходит с количеством нитей на блок — 1024 и количеством блоков — 1024. В самом kernel я вычисляю общий индекс исполняемой нити idx который и будет индексом в массиве при условии idx < n, где n — размер векторов, и смещение offset, которое позволяет найти следующий обрабатываемый элемент для нити.

Аргумент $count_of_arrays$ нужен для указания количества векторов для нахождения максимума, так как в моей реализации поэлементный максимум может находиться для произвольного количества векторов (для задания этот аргумент всегда будет равен двум).

Код функции:

```
global__ void kernel (double *arrays, int count_of_arrays, int n) {
   int idx = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;
   int offset = blockDim.x * gridDim.x;

   double tmp;
   while (idx < n) {
      tmp = arrays[idx];
   }
}</pre>
```

Результаты

1. Замеры времени работы ядер с различными конфигурациями (время указано в микросекундах).

Размер входных Конфи- данных гурации ядра	100	10.000	1.000.000	30.000.000	100.000.000
1, 32	6	98	14981	377551	1171093
32, 32	4	100	485	14614	48258
32, 256	6	6	141	4129	13832
256, 256	5	5	139	4031	13636
1024, 1024	22	22	139	4031	13603

2. Сравнение с СРИ

Размер входных данных	100	10.000	1.000.000	30.000.000	100.000.000
GPU(256, 256)	5	5	139	4031	13636
CPU	1	59	5798	173031	607674

Выводы

При выполнении данной лабораторной работы трудностей у меня не возникло, так как это вводное задание в курс программирования графических процессоров и из материалов с лекций можно было взять пример. Использование GPU оправдано для обработки большого объёма информации, так как для маленьких объёмов использование CPU может быть даже быстрее.