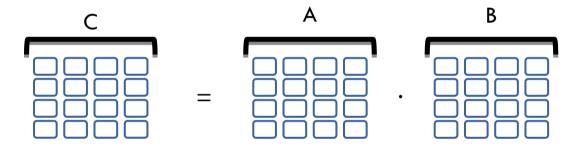
#### TALLER DE PROGRAMACIÓN SOBRE GPUS

Facultad de Informática — Universidad Nacional de La Plata



Dadas dos matrices A y B de NxN elementos.

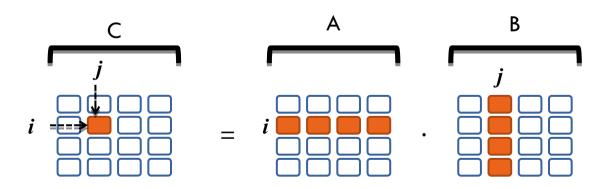


La multiplicación A.B retorna una matriz resultado C donde cada elemento se calcula como:

$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

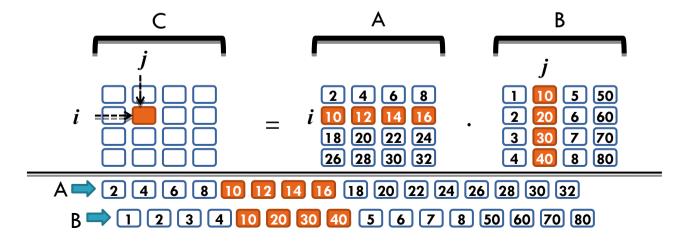
$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

Para calcular la posición (i,i) de la matriz resultante C es necesario procesar la fila i de A y la columna i de B.



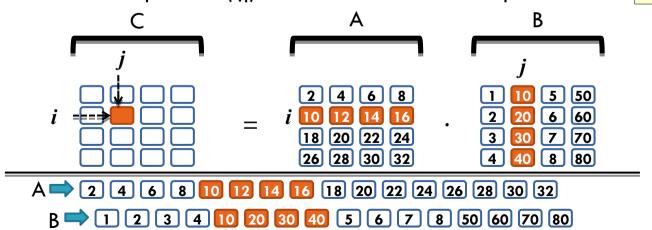
$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

Para mejorar la localidad de caché, las matrices se trabajan como arreglos.
 Luego, A y C se almacenan en memoria por filas, y B por columnas.



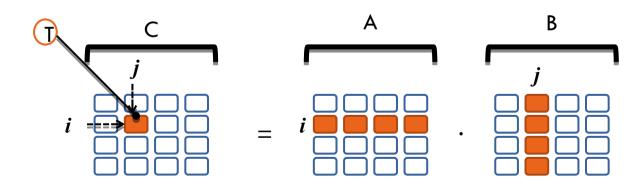
$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

- Para acceder a la posición (i,j) de una matriz ordenada por filas: M[i\*N+j]
- Para acceder a la posición (i,j) de una matriz ordenada por columnas: M[i+j\*N]



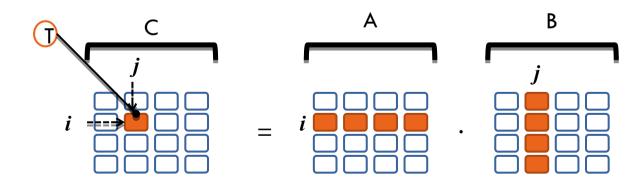
$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

- La solución en GPU asigna a cada hilo el cálculo de una celda de la matriz resultado.
- Cada hilo CUDA necesita acceder a la fila i de A y la columna i de B.



$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

- Se utilizan además los beneficios que brinda CUDA al permitir crear Grids y Bloques bi-dimensionales de hilos.
- El grid se mapea a la estructura bi-dimensional de las matrices.

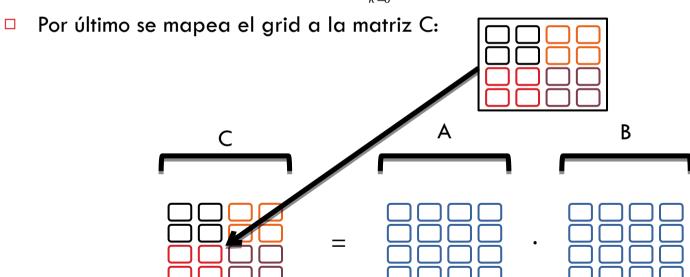


$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

Por ejemplo: se crean bloques de 2x2 hilos:



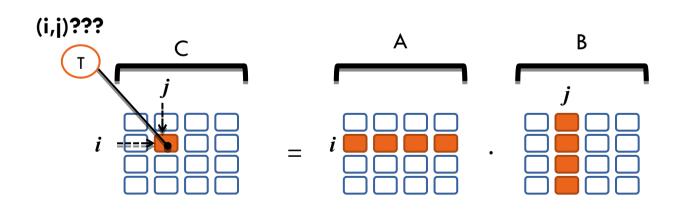
$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$



Se dice que cada bloque de threads de tamaño 2x2 calcula un "TILE" de tamaño 2x2 de la matriz resultado.

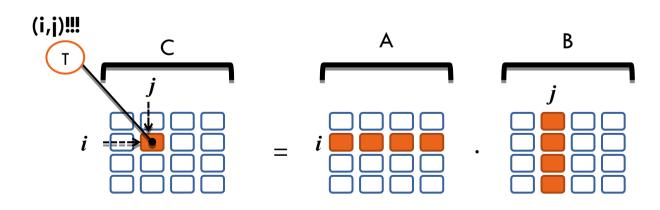
$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

Cómo conoce cada hilo la posición a calcular?



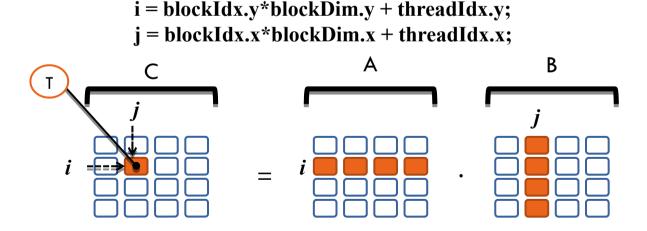
$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

Utilizando las variables built-in provistas por CUDA.



$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

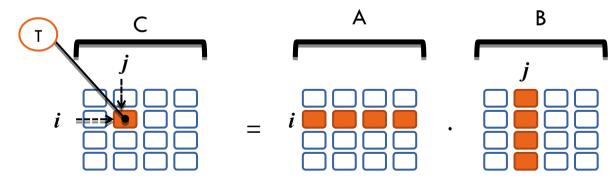
Utilizando las variables built-in provistas por CUDA.



$$c_{i,j} = \sum_{k=0}^{N-1} a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

□ El código que calcula la posición (i,j) de C:

```
__global__ mm(int *C, int *A, int *B,int N) {
int i = blockIdx.y*blockDim.y + threadIdx.y;
int j = blockIdx.x*blockDim.x + threadIdx.x;
int k;
   for( k=0 ; k<N ; k++ )
        C[i*N+j] += A[i*N+k] * B[k+j*N];
}</pre>
```



Si la dimensión del grid no es proporcional al tamaño de la matriz (más hilos que posiciones a calcular de la matriz C) existen hilos que NO deberían trabajar.

Se agrega el siguiente if al código:

