



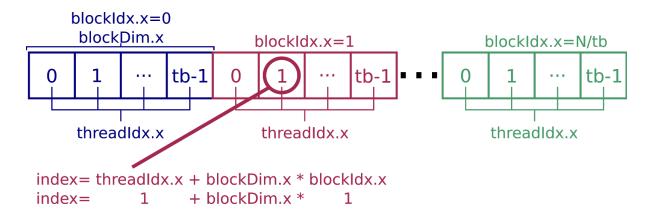
Computação Heterogénea de Alto Desempenho (2019/2020)

Mestrado Integrado em Engenharia Eletrotécnica e de Computadores

- 1. Analise o código seguinte que representa uma operação de multiplicação e o resultado é guardado num vector de inteiros (este exemplo está disponível como material de apoio). Neste programa identifica-se:
- 1.1. Função que executa na GPU (*CUDA kernel*): Funções que executam na GPU são especificadas com a cláusula " **global** ".

```
// Device code
__global__ void device_func_name(int * device_buffer, int N)
{
    // Thread identifier (1 dimensional problem)
    int index= threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
    // CODE
    if(index<N)
        device_buffer[index]=index*2;
}</pre>
```

- 1.1.1. A função que executa na GPU deve ter índice associado que identifica a thread no contexto do programa. A seguir é demonstrado um exemplo elucidativo de como em CUDA se calcula o índice da thread. Um vector com N elementos pode ser agrupado em blocos, com a dimensão *blockDim*, com um determinado número de *threads* (*tb threads per block*):
 - Índice da thread dentro do bloco: threadIdx.x;
 - Indice global da thread: index= threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
 - Dimensão do bloco: blockDim.x.



1.1.2. Descrição do algoritmo: No exemplo usado está definida a inicialização de um vetor que multiplica o índice do vetor por 2.

...
// CODE
if(index<N)
 device_buffer[index]=index*2;
...</pre>

- 1.2. Código que executa no CPU (host code): Para além do código que qualquer programa requer, temos também as configurações necessárias para executar o programa na GPU, nomeadamente a alocação/transferência de dados na GPU e lançamento das funções que vão executar nela.
- 1.2.1. Alocação de memória na GPU: A função cudaMalloc aloca memória no dispositivo. Na chamada da função deve-se indicar o ponteiro (device_buffer) e o tamanho desejado (sizeof(int)*N).

```
...
// Allocate buffer in the device
int *device_buffer=NULL;
err=cudaMalloc(device_buffer, sizeof(int)*N);
...
```

1.2.2. Lançamento das CUDA kernels: Aqui o utilizador deve definir a estrutura sobre a qual o programa vai iterar. Para tal, tem de indicar o número de blocos (blocksPerGrid) e o número de threads por bloco (threadsPerBlock).

```
// Launch device function
int threadsPerBlock=256;
int blocksPerGrid=N/256;
device_func_name <<<br/>(device_buffer,
N);
```

1.2.3. Transferência dos dados da GPU para o host: Depois do programa executar é pertinente recolher o resultado do dispositivo. Para tal, é necessário usar a função <code>cudaMemcpy</code> para transferir os dados da GPU para o host.

```
...
// Copy data from device memory to host memory
int * host_buffer=(int *)malloc(sizeof(int)*N);
err=cudaMemcpy(host_buffer,device_buffer, sizeof(int)*N,
cudaMemcpyDeviceToHost);
...
```

1.2.4. Libertar memória alocada na GPU: Para libertar memória alocada na GPU deve usar a função cudaFree.

```
...
// Free device buffers
cudaFree(device_buffer);
...
```

- 2. Tendo em conta a análise do ponto anterior, escreva um novo programa, em CUDA, que implemente a soma de vetores: $v_1 + v_2 = v_3$.
- 2.1. Implemente uma versão do programa onde os vectores v_1 e v_2 são inicializados no host e transferidos para a GPU.
- 2.2. Implemente uma versão do programa onde os v_1 e v_2 são inicializados na GPU.
- 3. A linguagem CUDA permite expressar problemas em três dimensões (x, y, z). Implemente um programa em CUDA para somar duas matrizes e guardar o resultado numa terceira. Tenha em atenção que deve expressar as duas dimensões deste problema na CUDA kernel (threadIdx.y, blockIdx.y, etc.).
- NOTA 1: O aluno pode e deve utilizar o programa Nvidia Visual Profiler para analisar o perfil de execução de cada programa em CUDA (correr o comando nvvp na linha de comandos para abrir o programa).
- NOTA 2: O aluno deve consultar o guia de programação disponibilizado pela NVIDIA para mais informações (https://docs.nvidia.com/cuda/cuda-c-programming-guide/index.html).