# 436. Arquitecturas Especializadas

# Práctica 1. Introducción a CUDA

Carlos García Sánchez

#### **Objetivos**

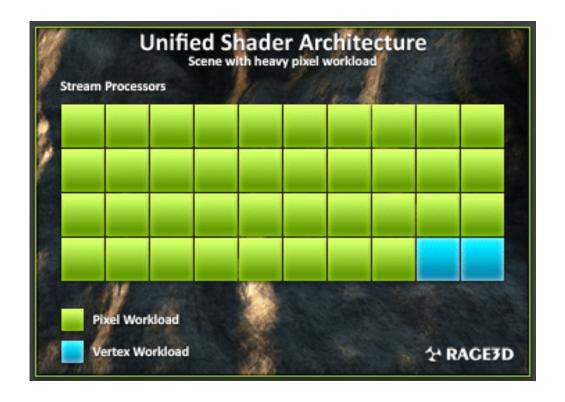
- Familiarizarse con la arquitectura CUDA
- Evaluar las mejoras/speedup de GPU vs CPU

#### Casos objetivo

- Usaremos CUDA con dos ejemplos desarrollados para Linux haciendo uso del NVIDIA\_GPU\_Computing\_SDK
  - También compilable en Windows con el MS-Visual Studio
- Como ejemplos
  - Multiplicación de matrices
  - Tratamiento de imágenes: filtro blurmotion

#### Arquitectura CUDA

- Nuevo modelo arquitectura: Arquitectura unificada de shaders
- Solo hay un tipo de unidad programable para pixels/vertex
  - Ejecuta todo los tipos de shaders
- Estructura realimentada

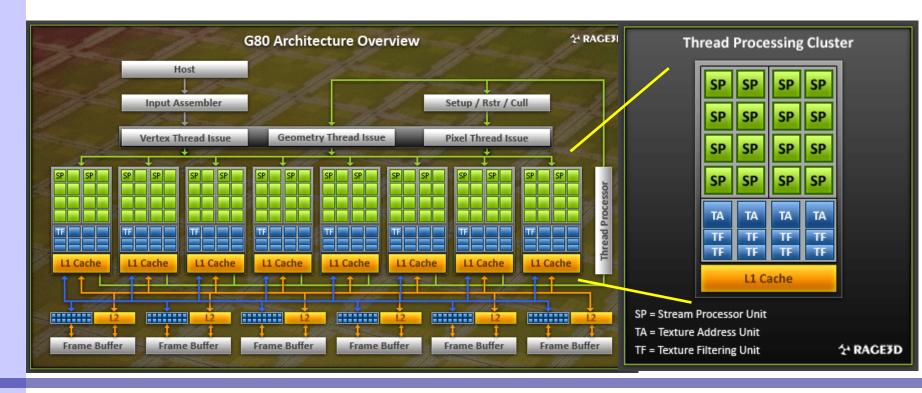


#### Arquitectura CUDA: G80/G90/GT200

#### 8 clusters

 Cada cluster tiene un planificador compartida por los 16 SP (ALUs), y unidades de textura

# GPUs vistas como procesador de hilos



#### Entorno desarrollo

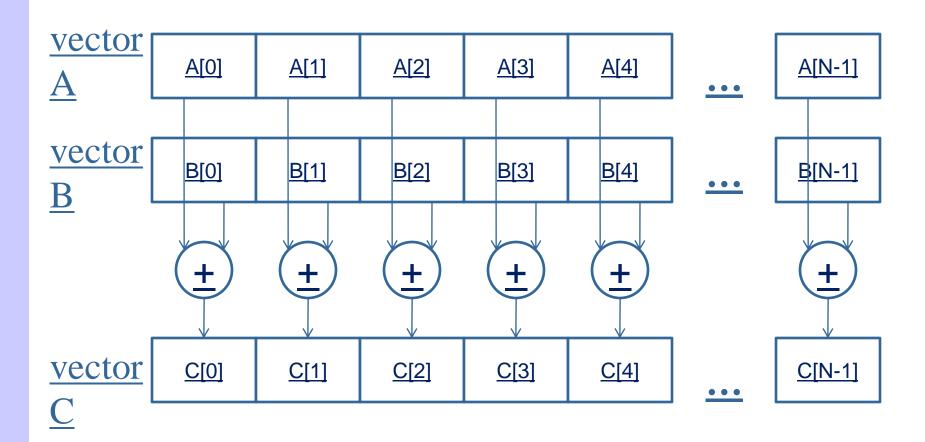
- Incorporado un script para compilación de multiplicación matrices:
  - nvcc para compilar los .cu (kernels)
  - g++: para compilar los .c y enlazar

#### **Ejemplos**

- Suma vectores
- Multiplicación matrices sencilla
- Multiplicación matrices con mem. compartida
  - Optimización la jerarquía de memoria → uso Memoria Compartida
- Transposición matrices
  - Uso del profiler
- Tratamiento de imágenes
- Reducción de un vector

# Ejemplo 1 (I)

Suma de vectores



# Ejemplo 1 (II)

#### Suma de vectores

```
#include <cuda.h>
void vecAdd(float* A, float* B, float* C, int I)
                                      Host Memory
                                                    Device Memory
   int size = n* sizeof(float);
   float* A_d, B_d, C_d;
                                        CPU
1. // Reserva memoria device memory para A, B and C
    // copiar A and B a memoria device
2. // Lanzamiento código Kernel en device
    // efectuar suma vectores en el device
```

3. // copiar C desde la memoria del device // Liberar vectores en device

### Ejemplo 2

Multiplicación matrices sencilla

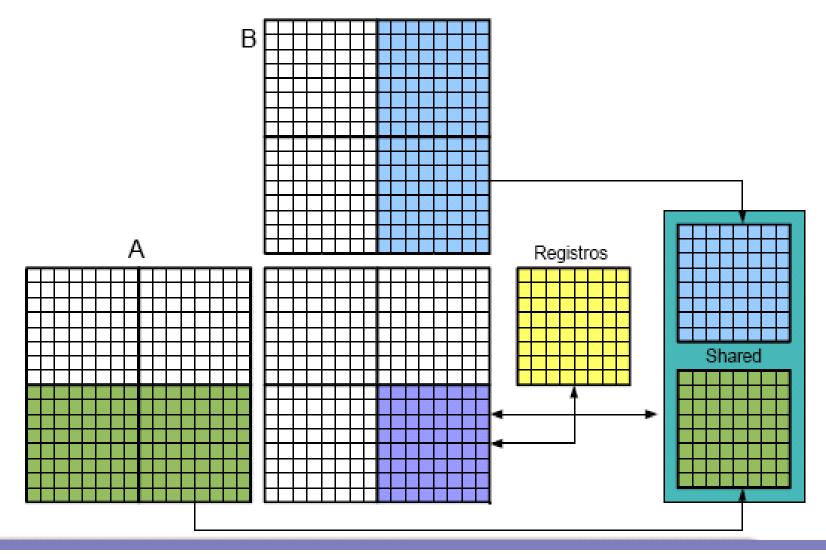
```
void mmult(float *a, float *b, float *c, int N)
  int i, j, k;
  for (j = 0; j < N; j++)
         for (k = 0; k < N; k++)
            for (i = 0; i < N; i++)
                  a[i+j*N] += b[i+k*N]*c[k+j*N];
                                                                 tx
```

### Ejemplo 3 (I)

- Multiplicación de matrices con memoria compartida
  - Muchos threads
    - Un Thread por cada Elemento de C[i][j]
    - Cada Thread necesita Fila A[i][:] y ColumnaB[:][j]
  - Podemos Usar Memoria Compartida
    - Cada Block Recorre Filas A[-][:] y Columnas B[:][-]
    - Hay Localidad a nivel de CUDA Block!!

# Ejemplo 3 (II)

■ Ej: Multiplicación de matrices C[n][m]=A[n][k]\*B[k][m]



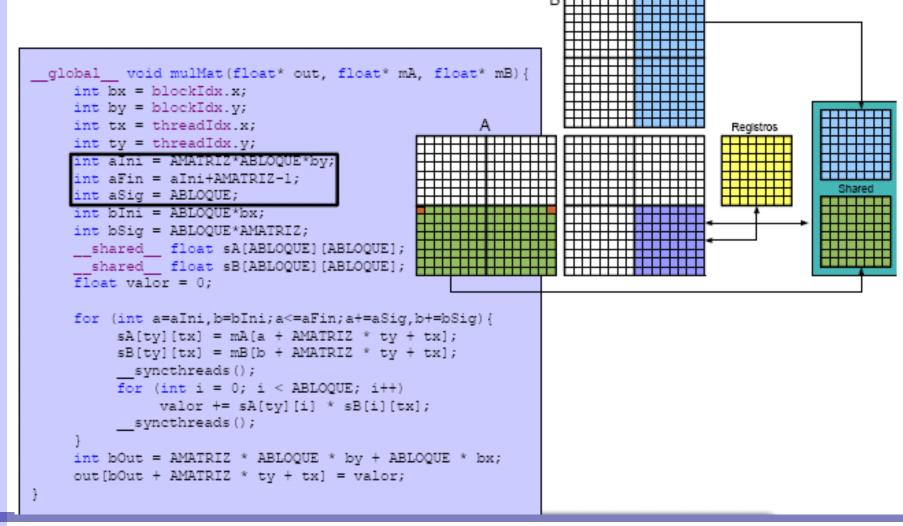
### Ejemplo 3 (III)

```
int main(int argc, char** argv) {
 float* d A, *d B, *d C;
 float* h A, *h B, *h C;
 dim3 block(ABLOQUE, ABLOQUE);
 \dim 3 \operatorname{grid}(2,2);
 cudaMalloc((void**)&d_A,n*k);
 cudaMalloc((void**)&d_B, k*m);
 cudaMalloc((void**)&d_C, n*m);
 h A = (float*)malloc(n*k);
 // Inicialización A y B
 cudaMemcpy(d_A,h_A,n*k,cudaMemcpyHostToDevice);
 cudaMemcpy(d_B,h_A,k*m,cudaMemcpyHostToDevice);
 mulMat<<<grid,block>>>(d_C,d_A,d_B);
 cudaMemcpy(h_C,d_C,n*m,cudaMemcpyDeviceToHost);
 cudaFree(d A); cudaFree(d B); cudaFree(d C);
 free(h A); free(h B); free(h C);
```

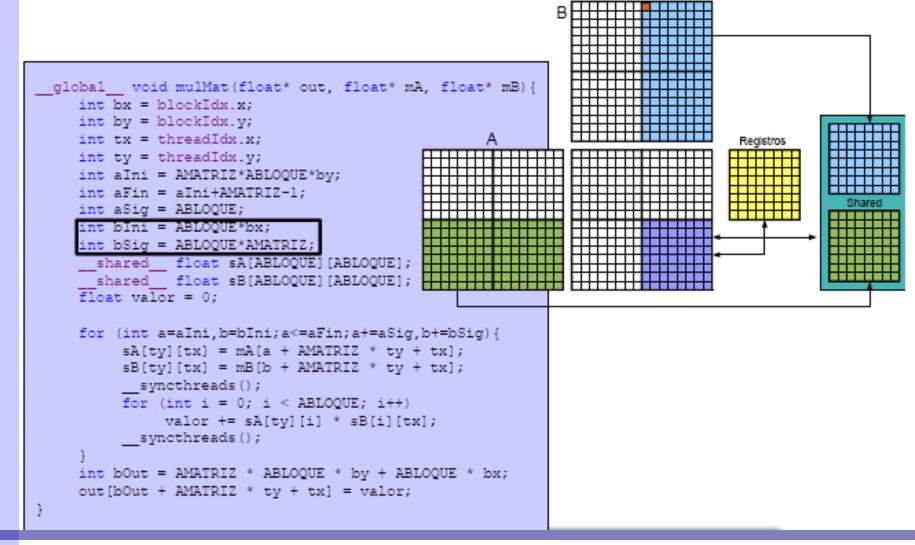
### Ejemplo 3 (IV)

```
global void mulMat(float* out, float* mA, float* mB){
int bx = blockIdx.x; int by = blockIdx.y;
int tx = threadIdx.x; int ty = threadIdx.y;
int aIni = AMATRIZ*ABLOQUE*by; int aFin = aIni+AMATRIZ-1; int aSig = ABLOQUE;
int bIni = ABLOQUE*bx; int bSig = ABLOQUE*AMATRIZ;
shared float sA[ABLOQUE][ABLOQUE];
 shared float sB[ABLOQUE][ABLOQUE];
float valor = 0;
for (int a=aIni,b=bIni;a<=aFin;a+=aSig,b+=bSig){
 sA[ty][tx] = mA[a + AMATRIZ * ty + tx];
 sB[ty][tx] = mB[b + AMATRIZ * ty + tx];
   syncthreads();
 for (int i = 0; i < ABLOQUE; i++)
   valor += sA[ty][i] * sB[i][tx];
    _syncthreads();
int bOut = AMATRIZ * ABLOQUE * by + ABLOQUE * bx;
out[bOut + AMATRIZ * ty + tx] = valor;
```

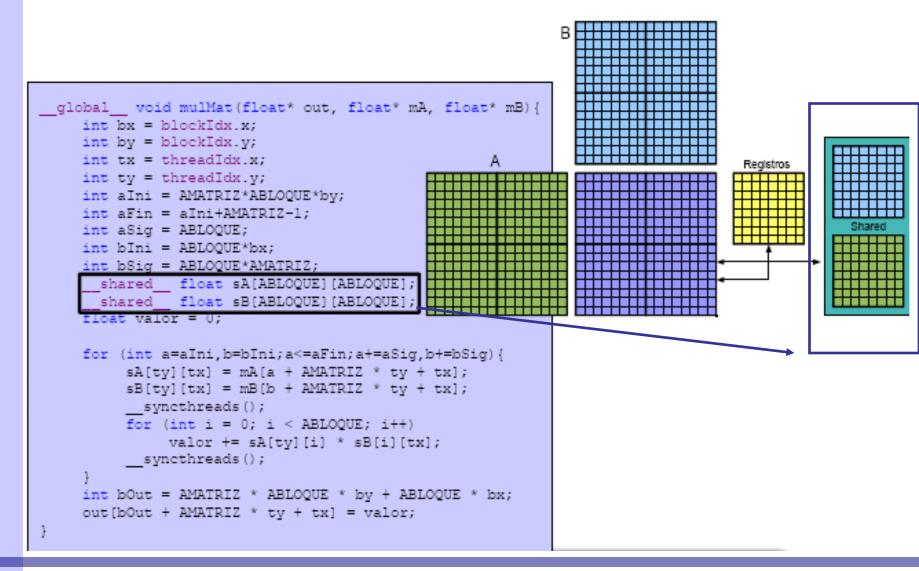
### Ejemplo 3 (V)



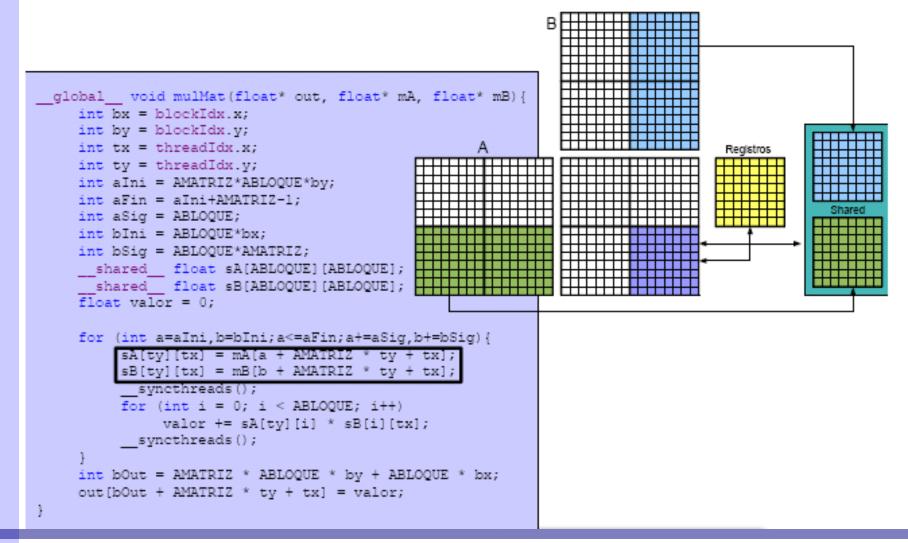
### Ejemplo 3 (VI)



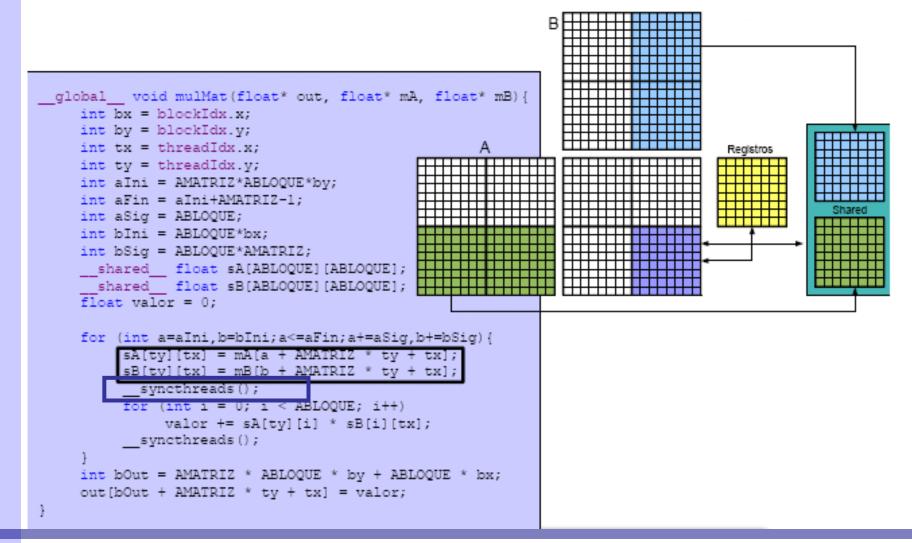
### Ejemplo 3 (VII)



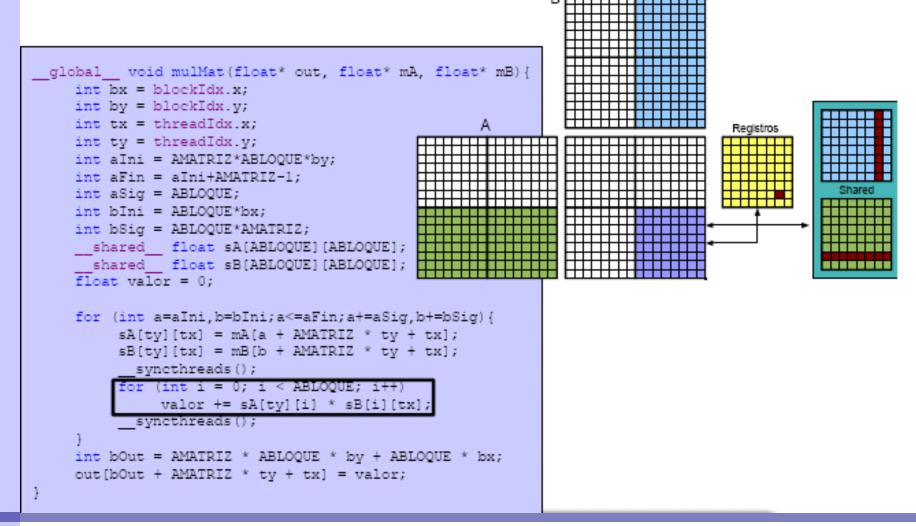
### Ejemplo 3 (VIII)



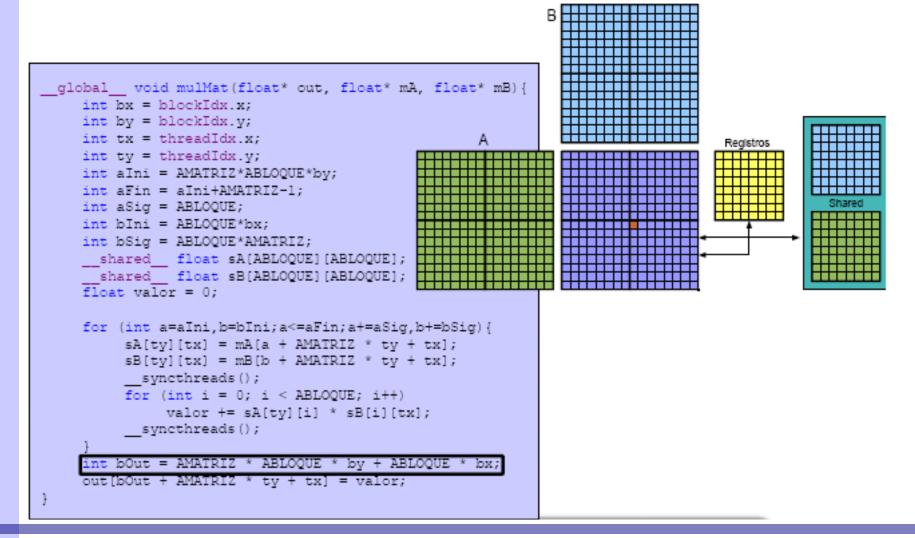
### Ejemplo 3 (IX)



#### Ejemplo 3 (X)



#### Ejemplo 3 (XI)



#### Ejemplo 3 (XII)

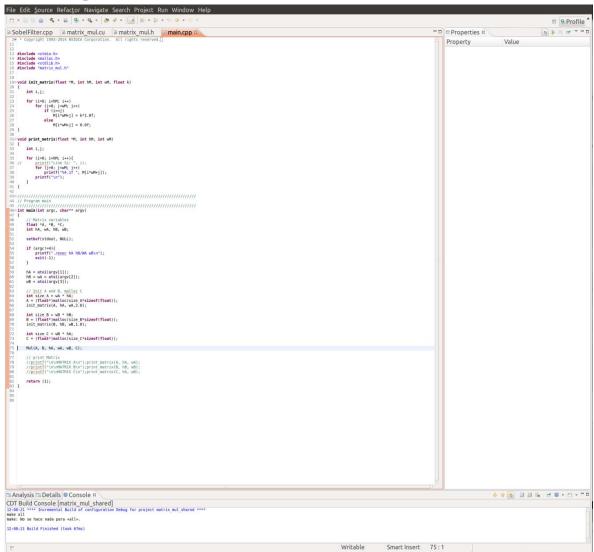
- Comparativa de tiempos de ejecución (GPU-CPU) para la multiplicación de matrices
  - A[4096][1024]\*B[1024][2048]
  - A[1024][1024] \*B[1024][1024]
  - A[8192][512] \*B[512][4096]

# Ejemplo 4 (I)

- Herramientas desarrollo
  - Eclipse: nsight
  - Depurador: cuda-gdb
  - Profile: nvprof y nvvp

# Ejemplo 4 (II)

Eclipse: nsight



# Ejemplo 4 (III)

- cuda-gdb
  - http://docs.nvidia.com/cuda/cuda-gdb
  - Compilación nvcc **–g –G** fuente.cu –o exec
  - Acceso a gráfica con arch Fermi: sm\_20
    - gpuser@urbion.dacya.ucm.es (gpudebug)

# Ejemplo 4 (IV)

- cuda-gdb
  - Información del dispositivo, bloque y thread

```
(cuda-gdb) cuda device sm warp lane block thread
block (0,0,0), thread (0,0,0), device 0, sm 0, warp 0, lane 0

(cuda-gdb) cuda kernel block thread
kernel 1, block (0,0,0), thread (0,0,0)

(cuda-gdb) cuda kernel
kernel 1
```

Cambio de contexto (bloque, thread)

```
(cuda-gdb) cuda block 1 thread 3 [Switching focus to CUDA kernel 1, grid 2, block (1,0,0), thread (3,0,0), device 0, sm 3, warp 0, lane 3]
```

# Ejemplo 4 (V)

#### Depuración

 1.- Compilar con las opciones de depuración e invocar el depurador (cuda-gdb)

```
(cuda-gdb) run
Starting program: /.../example
[Thread debugging using libthread_db enabled]
Using host libthread_db library "/lib64/libthread_db.so.1".
```

[New Thread 0x7ffff5d0e700 (LWP 22874)]

CUDA Exception: Device Illegal Address The exception was triggered in device 0.

Program received signal CUDA\_EXCEPTION\_10, Device Illegal Address.
[Switching focus to CUDA kernel 0, grid 1, block (3,0,0), thread (32,0,0), device 0, sm 7, warp 1, lane 0]
0x000000000811a98 in example(int \* @global \* @global)<<<(8,1,1),(64,1,1)>>> (data=0x902f20000) at autostep.cu:17
17 \*(data[idx1]) = value3;

- Se produce una excepción de la línea 17 CUDA\_EXCEPTION\_10
  - Identificar que significa esa excepción (http://docs.nvidia.com/cuda/cuda-gdb)

# Ejemplo 4 (VI)

- Depuración
  - 2.- Introducir breakpoint en línea anterior (16)
    - Cheatsheet:
      <a href="http://users.ece.utexas.edu/~adnan/gdb-refcard.pdf">http://users.ece.utexas.edu/~adnan/gdb-refcard.pdf</a>
  - 3.- Cambiar el contexto al block y thread que ha producido la excepción
    - En realidad no ha sido el thread en cuestión, ha sido el warp que contiene ese thread → acotado el problema a 32 threads
    - ¿Eres capaz de identificar que thread causante? ¿Por qué?

# Ejemplo 4 (VII)

- Profiler
  - Lo veremos en el ejemplo 5

# Ejemplo 5 (1)

- Transposición de Matrices
  - Empleada en multitud de algoritmos: FFT
  - PROBLEMA: Accesos a memoria no eficientes en GPU

Makefile: gcc –o exec source.c -fopenmp

Versión CPU 2D	Versión CPU 1D		
380 MB/s	1 Core	365 MB/s	
	2 Core	696 MB/s	
	4 Core	859 MB/s	

OpenMP: Paralelismo a nivel de thread

### Ejemplo 5 (11)

- Transposición de Matrices
  - Versión 1: esquema 1D

# Ejemplo 5 (III)

- Transposición de Matrices
  - Versión 2: esquema 2D

CPU 2D	CPU 1D + OMP	CUDA 1D	CUDA 2D
380 MB/s	859 MB/s	1219 MB/s	2024 MB/s

Ocupación? Accesos a memoria?



# Ejemplo 5 (IV)

- CUDA Profiler
  - nvprof: profile de cuda similar al gprof de UNIX

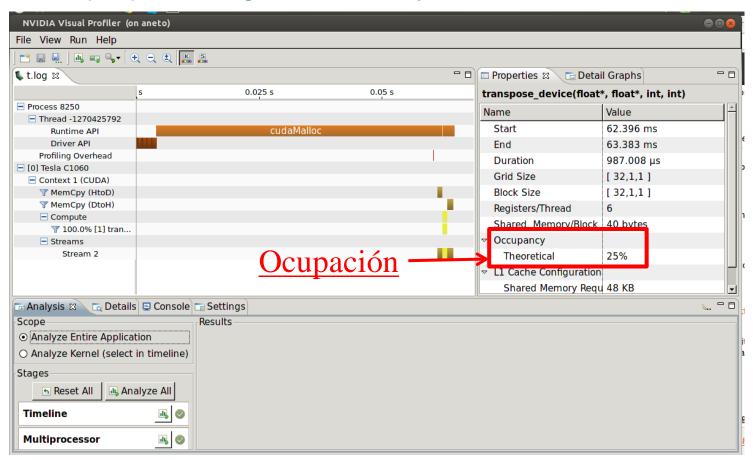
```
====== NVPROF is profiling transpose...
===== Command: transpose
./exec n (by default n=1000)
Transpose version 1D: 236.390029 MB/s
Transpose kernel version: 2281.721273 MB/s
         Warning: Application returned non-zero cod
====== Profiling result:
Time(%)
          Time Calls
                               Min
                                   Max Name
                        Avq
 48.13 24.08ms
                     24.08ms 24.08ms [CUDA memcpy DtoH]
 45.90 22.97ms
                     22.97ms 22.97ms [CUDA memcpy HtoD]
 5.97
       2.99ms
                    2.99ms
                             2.99ms
                                     2.99ms transpose device(float*, float*,
```

nvvp: aplicación gráfica con mayor información

# Ejemplo 5 (V)

#### CUDA Profiler

nvvp: aplicación gráfica con mayor información

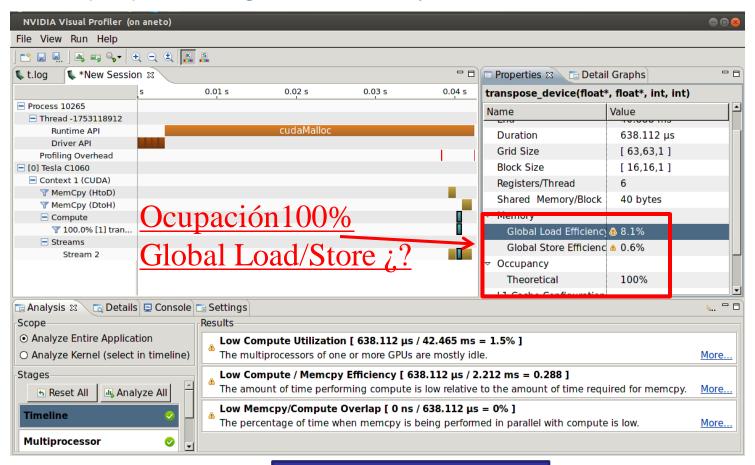


Versión CUDA 1D

# Ejemplo 5 (VI)

#### CUDA Profiler

nvvp: aplicación gráfica con mayor información

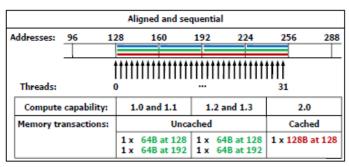


Versión CUDA 2D

# Ejemplo 5 (VII)

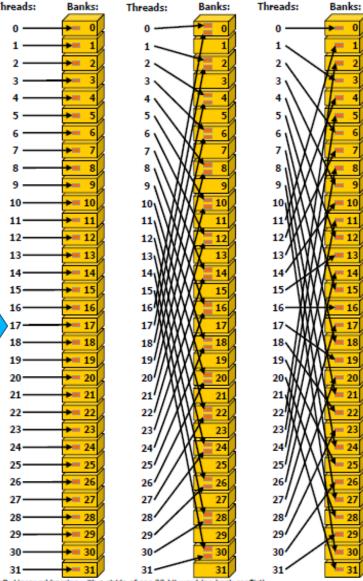
• Accesos alineados/desalineados

Threads:



		Alig	ned and non-	sequent	ial			
Addresses:	96	128	160	192	224	256	288	
		111)	(111111111	111111	111111	1111		
Threads:		0				31		
Compute capability:		lity: 1	1.0 and 1.1 1.2 and 1.3		2.0			
Memory transactions:		ons:	Uncached				Cached	
		8 x	32B at 128 32B at 160 32B at 192 32B at 224		4B at 128 4B at 192	1 x 128B	at 128	

		Mis	aligned and s	equenti	al		
Addresses:	96	128	160	192	224	256	288
Threads:		7///	11111111111	1111111	11111111	7////	
Compute capability:		ity: 1	1.0 and 1.1 1.2 and		and 1.3	2.0	
Memory transactions:		ns:	Uncached			Cached	
		8 x 8 x 8 x	32B at 128 32B at 160 32B at 192 32B at 224 32B at 256	1 x 6	4B at 192		



Left: Linear addressing with a stride of one 32-bit word (no bank conflict).

Middle: Linear addressing with a stride of two 32-bit words (2-way bank conflicts).

Right: Linear addressing with a stride of three 32-bit words (no bank conflict).

# Ejemplo 5 (VIII)

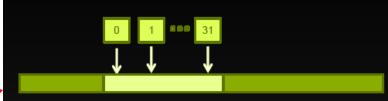
- Accesos alineados/desalineado
  - Coalesteling
  - Conflicto entre bancos

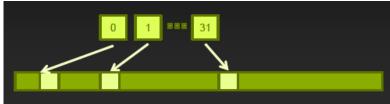
```
__global__ void transpose_device(float *in, float *out, int rows, int cols)

{
    int i, j;

    i = blockldx.x * blockDim.x + threadldx.x;
    j = blockldx.y * blockDim.y + threadldx.y;

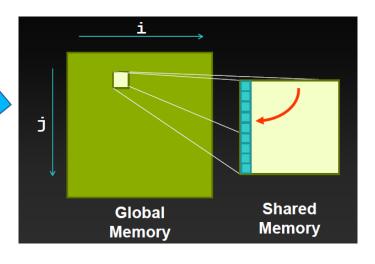
    if (j<rows && j<cols)
        out [ i * rows + j ] = in [ j * cols + i ];
}
```

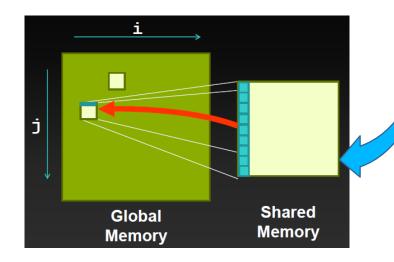




# Ejemplo 5 (IX)

- Transposición de Matrices: versión 3
  - Utilización de la memoria compartida (shared-memory)
    - Más rápida en comparación con la memoria global
    - Baja latencia
    - Alto Ancho de banda
  - Load: Copia de un bloque a Global→memoria compartida
  - Store: Copia de un memoria compartida → mem Global





# Ejemplo 5 (X)

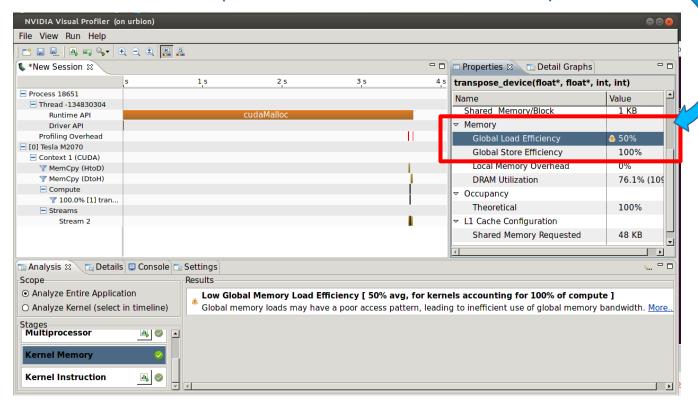
Transposición de Matrices: versión 3

```
#define TILE DIM 16
  _global___ void transpose_device(float *in, float *out, int rows, int cols)
          int i, j;
             shared
                      _ float tile [ TILE_DIM ] [ TILE_DIM ];
          i = blockldx.x * blockDim.x + threadldx.x;
          j = blockldx.y * blockDim.y + threadldx.y;
           if (i<rows && j<cols) {
                     tile[?] [?]....
                        _syncthreads();
                     i = ?;
                     i = ?;
                      out[ i * rows + j ] ...
```

CPU 1D + OMP	CUDA 1D	CUDA 2D	CUDA+Shared
859 MB/s	1219 MB/s	2024MB/s	2329 MB/s

### Ejemplo 5 (XI)

- Transposición de Matrices: versión 3
  - Según el profiler nvvp
    - Ahora la eficiencia en los Store es 100%
    - Pero... aparece un Cuello Botella
      - Conflictos por los bancos en la memoria compartida



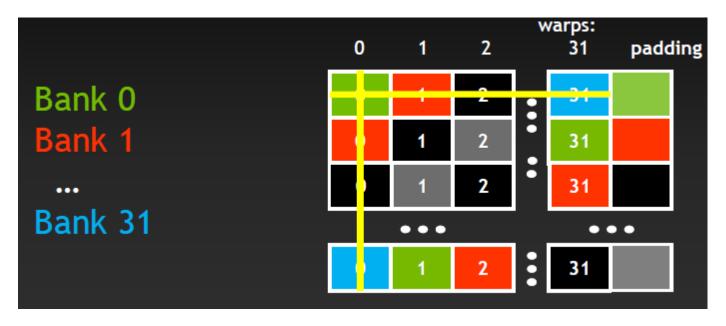
# Ejemplo 5 (XII)

- Transposición de Matrices: versión 4
  - Introducir padding en la memoria compartida

```
#define TILE DIM 16
  _global___ void transpose_device(float *in, float *out, int rows, int cols)
           int i, j;
            _shared__ float tile [ TILE_DIM ] [ TILE_DIM+1 ];
           i = blockldx.x * blockDim.x + threadldx.x;
           i = blockldx.y * blockDim.y + threadIdx.y;
           if (i<rows && j<cols) {
                      tile[?] [?]....
                        _syncthreads();
                      i = ?:
                      out[ i * rows + j ] ...
```

# Ejemplo 5 (XII)

- Transposición de Matrices: versión 4
  - Introducir padding en la memoria compartida



CPU1D+OMP	CUDA 1D	CUDA 2D	CUDA+Shared	Shared+pad
859 MB/s	1219 MB/s	2024MB/s	2329 MB/s	2456 MB/s

#### Ejemplo 6 (I)

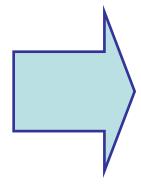
- Tratamiento de imágenes (filtro blurmotion)
  - ./imgprocess input\_image.bmp output\_image\_bmp [c,g]
    - c: código ejecutado en CPU
    - g: código ejecutado en CPU
  - Filtro blurmotion: convolución
    - Utilizado para dar sensación de movimiento

$$filtro = \begin{pmatrix} 0.22222 & 0.27778 & 0.22222 & 0.05556 & 0.00000 \\ 0.27778 & 0.44444 & 0.44444 & 0.22222 & 0.05556 \\ 0.22222 & 0.44444 & 0.55556 & 0.44444 & 0.22222 \\ 0.05556 & 0.22222 & 0.44444 & 0.44444 & 0.27778 \\ 0.00000 & 0.05556 & 0.22222 & 0.27778 & 0.22222 \end{pmatrix}$$

#### Ejemplo 6 (II)

- Tratamiento de imágenes (filtro blurmotion)
  - ./imgprocess input\_image.bmp output\_image\_bmp [c,g]
    - c: código ejecutado en CPU
    - g: código ejecutado en CPU
  - Filtro blurmotion: convolución
    - Utilizado para dar sensación de movimiento



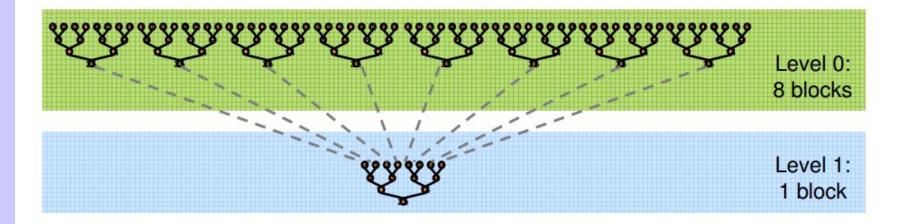




Reducción:

$$s = \sum_{k=0}^{n} v_k$$

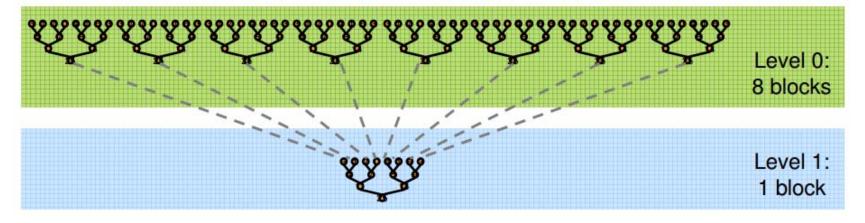
■ Necesidad de 2 kernels → Reducción



#### ■ Necesidad de 2 kernels → Reducción

```
_global___void reduction_level0_device(float *g_in, float *g_out, int n)
          shared float sdata[NTHREADS1D];
         // each thread loads one element from global to shared mem
         unsigned int tid = threadIdx.x;
         unsigned int i = blockldx.x*blockDim.x + threadldx.x;
         if (i<n)
                     sdata[tid] = g_in[i];
                       _syncthreads();
                     // do reduction in shared mem
                     for(unsigned int s=1; s < blockDim.x; s *= 2) {
                                 if (tid % (2*s) == 0) {
                                             sdata[tid] += sdata[tid + s];
                                    syncthreads();
                     // write result for this block to global mem
                     if (tid == 0) g_out[blockldx.x] = sdata[0];
```

■ Necesidad de 2 kernels → Reducción

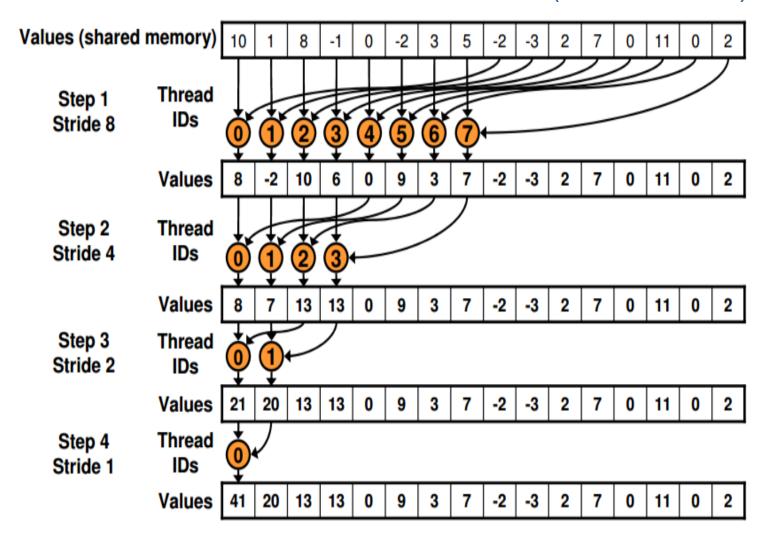


reads Acceso entrelazado 8 Values (shared memory) 11 Step 1 Thread Stride 1 **IDs** Values 2 11 11 Step 2 Thread Stride 2 IDs Values -3 7 13 2 11 **Thread** Step 3 Stride 4 IDs Values 5 -3 17 13 11 2 2 Step 4 Stride § alues 17 13 11 2

Reemplazar salto divergente por accesoramiento con stride (sin salto divergente)

```
// do reduction in shared mem
for(unsigned int s=1; s < block)
          if (tid % (2*s) ==
 for (unsig
           int s=1; s < brockDim.x; s *= 2) {
           int index = 2 * s * tid;
           if (indx < blockDim.x) {</pre>
                      sdata[index] += sdata[index + s];
              _syncthreads();
```

#### Acceso secuencial está libre de conflicto (shared mem)



Acceso secuencial

```
for (unsigned int s=1; s < blockDim.xx
                                                                                                                             int index = 2 * s * tid;
                                                                                                                             if (indx < blockDim x)
                                                                                                                                                                                                                                                      sdata
                                                                                                                                                       _syncthrack
                                                                                                                                                                                                                                           blockDim.x/2; s>0; s>>=1) {
for (u)
                                                                                                                                            (tid < s) {
                                                                                                                                                                                                                                               something some
                                                                                                                                                  _syncthreads();
```

- Utilización de librerias optimizadas
  - Haremos uso de la librerías CUBLAS
  - BLAS (Basic Linear Algebra Subroutine)
  - CUBLAS = CUDA + BLAS
    - Operación GEMM:

$$C = \alpha \text{ op } (A) \text{ op } (B) + \beta C$$

- $-\alpha y \beta$  son escalares
- $-A_{mxk}$ ,  $B_{kxn}$  y  $C_{mxn}$  (column-major)

mulMat ← → cublasSgemm

Ej: Multiplicación de matrices C[n][m]=A[n][k]\*B[k][m]

```
int main(int argc, char** argv) {
 float* d A, *d B, *d C;
 float* h A, *h B, *h C;
 dim3 block(ABLOQUE, ABLOQUE);
 \dim 3 \operatorname{grid}(2,2);
 cudaMalloc((void**)&d_A,n*k);
 cudaMalloc((void**)&d_B, k*m);
 cudaMalloc((void**)&d_C, n*m);
 h A = (float*)malloc(n*k);
                                                  cublasSgemm
 // Inicialización A y B
 cudaMemcpy(d_A,h_A,n*k,cudaMemcpyHostToDevice),
 cudaMemcpy(d_B,h_A,k*m,cudaMemcpyHostToDevice);
 mulMat<<<grid,block>>>(d_C,d_A,d_B);
 cudaMemcpy(h_C,d]
                                                 cublasSgemm
 cudaFree(d A); cuda
 free(h A); free(h B); free(h C);
```

#### Column-major vs. Row-major

