# به نام خدا





دانشگاه تهران پردیس دانشکدههای فنی دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر

# سیستم های نهفته مبتنی بر هسته تکلیف کامپیوتری ۲

محمد تقی زاده گیوری ۸۱۰۱۹۸۳۷۳

بهار ۱۴۰۲

# خروجی مراحل نصب nvcc

#### ---خروجی نصب cuda-9-2:

## خروجی نصب افزونه مورد نیاز برای نوشتن کد های CUDA:

```
Looking in indexes: <a href="https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git">https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git</a>
Looking in indexes: <a href="https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git">https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git</a>
Collecting git+<a href="https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git">https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git</a>
Cloning <a href="https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git">https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git</a>
Running <a href="https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git">https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git</a>
Temparing metadata (setup.py) ... done
Building wheels for collected packages: <a href="https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git">https://github.com/andreinechaev/nvcc4jupyter.git</a>
Temparing metadata (setup.py) ... done
Building wheel for NVCCPlugin (setup.py) ... done
Created wheel for NVCCPlugin (setup.py) ... done
Created wheel for NVCCPlugin (setup.py) ... done
Created wheel for NVCCPlugin (setup.py) ... done
Stored in directory: /tmp/pip-ephem-wheel-cache-km8skkez/wheels/a8/b9/18/23f8ef71ceb0f63297dd1903aedd067e6243a68ea756d6feea
Successfully built NVCCPlugin
Installing collected packages: NVCCPlugin
Successfully installed NVCCPlugin-0.0.2
```

# خروجی ورژن nvcc نصب شده جهت بررسی صحت نصب شدن



# خروجی اجرا کد نمونه (برنامهٔ Hello World) بر روی nvcc نصب شده:

```
%cu
#include <iostream>
int main() {
    std::cout << "Hello World\n";
    return 0;
}

Hello World</pre>
```

# گام اول

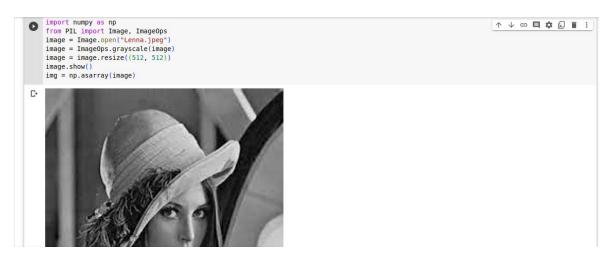
# آپلود کردن عکس بر روی Google Colab جهت تست فیلتر

```
[1] from google.colab import files
image = files.upload()

Browse... Lenna.jpeg

Lenna.jpeg(image/jpeg) - 7301 bytes, last modified: n/a - 100% done
Saving Lenna.jpeg to Lenna.jpeg
```

## خواندن عکس ورودی، Gray Scale کردن و تغییر سایز آن به 512 \* 512



# مقداردهی تصویر ورودی (عکس Lenna) در تابع main:

```
int main() {
    unsigned char image[num_of_rows][num_of_columns] =

{    { 161 , 161 , 161 , 161 , 161 , 161 , 160 , 160 , 160 , 160 , 160 , 159 , 159 , 159 , 159 , 159 , 159 , 159 , 158 , 159 , 161 , 163 , 162 , 160 , 158 ,
    { 161 , 161 , 161 , 161 , 161 , 161 , 160 , 160 , 160 , 160 , 159 , 159 , 159 , 159 , 159 , 159 , 158 , 159 , 161 , 163 , 162 , 160 , 158 ,
    { 160 , 160 , 160 , 160 , 160 , 160 , 160 , 160 , 159 , 159 , 159 , 159 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158 , 158
```

#### فيلتر Sharp\_Given\_Image:

در این فیلتر ابتدا مقادیر کرنلِ فیلتر، مطابق با مقادیر داده شده در صورت پروژه، تعیین می شود:

```
void Sharp_Given_Image(int img[][512], int num_of_rows, int num_of_columns) {
   int Sharp_Filter[3][3] = {{0, -1, 0}, {-1, 5, -1}, {0, -1, 0}};
   for(int row = 0; row < num_of_rows - 3; row++) {
      for(int column = 0; column < num_of_columns - 3; column++) {
      int temp = 0;
      for(int i = 0; i < 3; i++)
            for(int j = 0; j < 3; j++)
            temp = temp + (img[row + i][column + j] * Sharp_Filter[i][j]);
      img[row][column] = temp;
   }
}</pre>
```

سپس طی دو حلقهٔ تو در تو، تصویر ورودی اسکن می شود:

به هر پیکسل از تصویر که می رسیم، طی دو حلقهٔ تو در تو، پیکسل های مجاور خوانده شده و در مقادیر متناظر با کرنل sharp، ضرب می شود:

```
void Sharp_Given_Image(int img[][512], int num_of_rows, int num_of_columns) {
  int Sharp_Filter[3][3] = {{0, -1, 0}, {-1, 5, -1}, {0, -1, 0}};
  for(int row = 0; row < num_of_rows - 3; row++) {
    for(int column = 0; column < num of columns - 3; column++) {
    int temp = 0;
    for(int i = 0; i < 3; i++)
        for(int j = 0; j < 3; j++)
        temp = temp + (img[row + i][column + j] * Sharp Filter[i][j]);
    img[row][column] = temp;
    }
}</pre>
```

در آخر مجموع ضربِ پیکسل های مجاور در کرنلِ sharp، در پیکسلِ متناظرِ تصویر خروجی ذخیره می شود:

```
void Sharp_Given_Image(int img[][512], int num_of_rows, int num_of_columns) {
  int Sharp_Filter[3][3] = {{0, -1, 0}, {-1, 5, -1}, {0, -1, 0}};
  for(int row = 0; row < num_of_rows - 3; row++) {
    for(int column = 0; column < num_of_columns - 3; column++) {
        int temp = 0;
        for(int i = 0; i < 3; i++)
            for(int j = 0; j < 3; j++)
            temp = temp + (img[row + i][column + j] * Sharp_Filter[i][j]);
        img[row][column] = temp;
    }
}</pre>
```

فراخوانی فیلتر Sharp\_Given\_Image در تابع main و اندازه گیری زمان اجرا سریال:

```
auto start = high_resolution_clock::now();
Sharp_Given_Image(image, num_of_rows, num_of_columns);
auto end = high_resolution_clock::now();

auto execution_time = duration_cast<microseconds>(end - start);
cout << "Execution Time: " << execution_time.count() << " Micro Seconds\n";</pre>
```

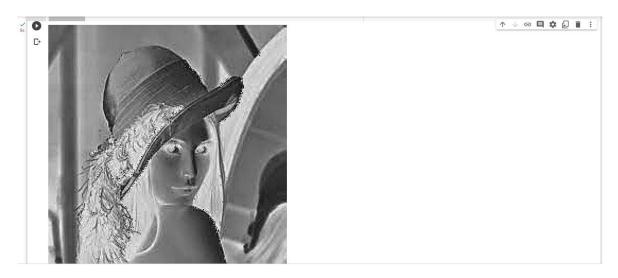
با استفاده از تابع high\_resolution\_clock، موجود در کتابخانه(library). chrono.

چاپ کردن مقادیر پیکسل های تصویر فیلتر شده:

```
cout << "[";
    for(int row = 0; row < num_of_rows; row++){
        cout << "[";
        for(int column = 0; column < num_of_columns; column++){
            cout << image[row][column];
            if(column != (num_of_columns - 1))
            cout << ",";
        }
        if(row != num_of_rows - 1)
        cout << "],\n";
        else
        cout << "]]\n";
}</pre>
```

## زمان اجرا تابع فیلتر به صورت سریال و مقادیر پیکسل های تصویر فیلتر شده:

#### نمایش تصویر خروجی sharp شده:



# گام دوم

فيلتر Sharp\_Given\_Image نوشته شده با

از جایی که تابعِ فیلتر، توسط چندین thread، اجرا می شود، ابتدا مشخص می کنیم که این تابع را اجرا می کند، مربوط به کدام سطر و ستون(row و column) است:

```
#define num_of_rows 512
#define num_of_columns 512

global void Sharp Given Image(unsigned char* input image, unsigned char* output_image) {
  int row = blockIdx.y * blockDim.y + threadIdx.y;
  int column = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;
  if(row >= num_of_rows - 3 || column>= num_of_columns - 3)
  return;
  int Sharp_Filter[3][3] = {{0, -1, 0}, {-1, 5, -1}, {0, -1, 0}};
  int sharpened_pixel = 0;
  for(int i = 0; i < 3; i++)
    for(int j = 0; j < 3; j+++){
      int current_pixel = input_image[row * num_of_rows + column];
      sharpened_pixel = sharpened_pixel + (current_pixel * Sharp_Filter[i][j]);
    }
  output_image[row * num_of_rows + column] = max(0, min(255, sharpened_pixel));
}</pre>
```

سپس طی یک حلقهٔ تو در تو، تمامی پیکسل های مجاور، در کرنل متناظر با فیلتر sharp، ضرب می شود:

```
#define num_of_rows 512
#define num_of_columns 512

_global__ void Sharp_Given_Image(unsigned char* input_image, unsigned char* output_image) {
    int row = blockIdx.y * blockDim.y + threadIdx.y;
    int column = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;
    if(row >= num_of_rows - 3 || column>= num_of_columns - 3)
        return;
    int Sharp_Filter[3][3] = {{0, -1, 0}, {-1, 5, -1}, {0, -1, 0}};
    int sharpened_pixel = 0;
    for(int i = 0; i < 3; i++)
        for(int j = 0; j < 3; j++){
        int current_pixel = input_image[row * num_of_rows + column];
        sharpened_pixel = sharpened_pixel + (current_pixel * Sharp_Filter[i][j]);
    }
    output_image[row * num_of_rows + column] = max(0, min(255, sharpened_pixel));
}</pre>
```

# در آخر، مجموع این ضرب ها، در پیکسلِ متناظر در تصویر خروجی(output\_image)، نوشته و ذخیره می شود.

```
#define num_of_rows 512
#define num_of_columns 512

__global__ void Sharp_Given_Image(unsigned char* input_image, unsigned char* output_image) {
    int row = blockIdx.y * blockDim.y + threadIdx.y;
    int column = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;
    if(row >= num_of_rows - 3 || column>= num_of_columns - 3)
        return;
    int Sharp_Filter[3][3] = {{0, -1, 0}, {-1, 5, -1}, {0, -1, 0}};
    int sharpened_pixel = 0;
    for(int i = 0; i < 3; i++)
        for(int j = 0; j < 3; j+++){
            int current_pixel = input_image[row * num_of_rows + column];
            sharpened_pixel = sharpened_pixel + (current_pixel * Sharp_Filter[i][j]);
            output_image[row * num_of_rows + column] = max(0, min(255, sharpened_pixel));
}</pre>
```

#### در تابع main:

ابتدا به تعداد num\_of\_rows \* num\_of\_columns (تعداد پیکسل های تصویر) حافظه اختصاص می دهیم(چون هر پیکسل در بازهٔ 0 تا 255 است، پس هر پیکسل را به صورت unsigned char در نظر می گرفتیم.)

```
unsigned char *d_input, *d_output;

cudaMalloc((void**)&d_input, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

cudaMalloc((void**)&d_output, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

cudaMemcpy(d_input, image, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

auto start = high_resolution_clock::now();

Sharp_Given_Image <<<1, l>>> (d_input, d_output);

auto end = high_resolution_clock::now();

cudaMemcpy(image, d_output, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char), cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaFree(d_input);

cudaFree(d_input);

auto execution_time = duration_cast<microseconds>(end - start);

cout << "Execution Time: " << execution_time.count() << " Micro Seconds\n";

}
```

سپس تصویر ورودی را با استفاده از device به device یا همان GPU منتقل می کنیم:

```
unsigned char *d_input, *d_output;

cudaMalloc((void**)&d_input, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

cudaMalloc((void**)&d_output, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

cudaMemcpy(d_input, image, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char), cudaMemcpyHostToDevice);

auto start = high_resolution_clock::now();

Sharp_Given_Image <<<1, l>>> (d_input, d_output);

auto end = high_resolution_clock::now();

cudaMemcpy(image, d_output, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char), cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaFree(d_input);

cudaFree(d_input);

auto execution_time = duration_cast<microseconds>(end - start);

cout << "Execution Time: " << execution_time.count() << " Micro Seconds\n";

}
```

با فراخوانی تابع Sharp\_Given\_Image، تصویر فیلتر شده در Sharp\_Given\_قرار داده شده و ذخیره می شود:

```
unsigned char *d_input, *d_output;

cudaMalloc((void**)&d_input, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));
cudaMalloc((void**)&d_output, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

cudaMemcpy(d_input, image, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

auto start = high_resolution_clock::now();

Sharp_Given_Image <<<1, 1>>> (d_input, d_output);
auto end = high_resolution_clock::now();

cudaMemcpy(image, d_output, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char), cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaFree(d_input);
cudaFree(d_input);
auto execution_time = duration_cast<microseconds>(end - start);
cout << "Execution Time: " << execution_time.count() << " Micro Seconds\n";
}
```

در آخر با استفاده از cudaMemcpy، تصویر فیلتر شده به host یا همان CudaMemcpy نخر با استفاده از CPU منتقل شده و در آرایه دوبعدی image ذخیره می شود.

```
unsigned char *d_input, *d_output;

cudaMalloc((void**)&d_input, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

cudaMalloc((void**)&d_output, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

cudaMemcpy(d_input, image, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char));

cudaMemcpy(d_input, image, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char), cudaMemcpyHostToDevice);

auto start = high_resolution_clock::now();

Sharp_Given_Image <<<1, l>>> (d_input, d_output);

auto end = high_resolution_clock::now();

cudaMemcpy(image, d_output, num_of_rows * num_of_columns * sizeof(unsigned char), cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaFree(d_input);

cudaFree(d_input);

auto execution_time = duration_cast<microseconds>(end - start);

cout << "Execution Time: " << execution_time.count() << " Micro Seconds\n";

}
```

زمان اجرا تابعِ نوشته شده با CUDA:

```
Execution Time: 25 Micro Seconds
```

# گام سوم

برای محاسبه تعداد grid، فرض می کنیم که عملیات فیلترینگِ مربوط به هر پیکسل، قرار است توسط یک thread انجام شود. بنابراین به تعداد مسلس قرار است توسط یک num\_of\_rows \* num\_of\_columns عدد، thread نیاز داریم. پس اگر تعداد هر thread در هر بلاک را تحت عنوان داریم. پس اگر تعداد هر ThreadPerBlock بدانیم، مطابق با فرمول زیر تعداد grid مورد نیاز بدست خواهد آمد:

grid = (num\_of\_rows \* num\_of\_columns) / ThreadPerBlock

زمان اجرا براى حالت 1024 ThreadPerBlock = زمان اجرا

```
auto start = high_resolution_clock::now();
Sharp_Given_Image <<<((num_of_rows * num_of_columns) / 1024), 1024>>> (d_input, d_output);
auto end = high_resolution_clock::now();
```

Execution Time: 56 Micro Seconds

:ThreadPerBlock = 512 حالت اجرا براى حالت

```
auto start = high_resolution_clock::now();
Sharp_Given_Image <<<((num_of_rows * num_of_columns) / 512), 512>>> (d_input, d_output);
auto end = high_resolution_clock::now();
```

Execution Time: 24 Micro Seconds

# :ThreadPerBlock = 256 حالت اجرا براى حالت

```
auto start = high_resolution_clock::now();
Sharp_Given_Image <<<((num_of_rows * num_of_columns) / 256), 256>>> (d_input, d_output);
auto end = high_resolution_clock::now();
```

Execution Time: 21 Micro Seconds

## زمان اجرا براى حالت ThreadPerBlock = 128:

```
auto start = high_resolution_clock::now();
Sharp_Given_Image <<<((num_of_rows * num_of_columns) / 128), 128>>> (d_input, d_output);
auto end = high_resolution_clock::now();
```

Execution Time: 20 Micro Seconds

# زمان اجرا برای حالت ThreadPerBlock = 32:

```
auto start = high_resolution_clock::now();
Sharp_Given_Image <<<((num_of_rows * num_of_columns) / 32), 32>>> (d_input, d_output);
auto end = high_resolution_clock::now();
```

Execution Time: 33 Micro Seconds

#### گام چهارم

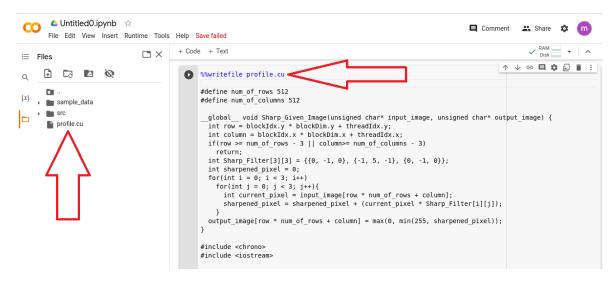
بر اساس زمان اجرا بدست آمده، برای هر حالت، در گام سوم، داریم: 1024 > 32 > 512 > 256 > 128

زمان اجرا با افزایش thread ها کاهش می یابد ولی از یک حدی به بعد، زمان اجرا شروع به افزایش می کند. در واقع تا زمانی که تعداد thread ها از تعداد thread موجود در Streaming Microcontroller کمتر است، هر thread موجود در core فردتیجه به صورت موازی اجرا می شود. بنابراین performance افزایش می یابد. اما با افزایش لله thread ها، زمانی که تعداد thread از تعداد و core موجود در SM بیش تر شود، آن وقت به تعدادی الم thread از یک thread اختصاص داده می شود. درنتیجه بعضی از core ها، بیش از یک thread اختصاص داده می شود. درنتیجه بعضی از thread ها باید صبر کنند تا اجرا thread بر روی core خاتمه یابد و بعد از آن، روی core اجرا شوند. درنتیجه بعضی از performance کاهش صورت سریال اجرا شده و بنابراین، performance کاهش

پس افزایش thread ها تا یک حدی، باعث افزایش performance می شود و با افزایش بیش از حد تعداد thread ها، Performance کاهش می یابد.

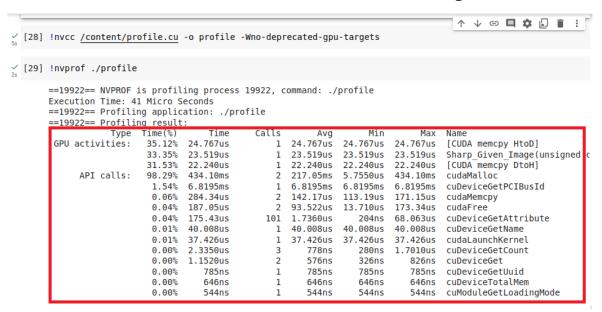
#### گام ینجم

# پروفایل گیری برنامه:



Writing profile.cu

#### بر اساس profile برنامه در تصویر زیر:



- 35.12 درصد از زمان اجرا برنامه، به انتقال داده از CPU به GPU اختصاص بافته است.
  - 33.35 درصد از زمان اجرا برنامه، به اجرا تابع فیلتر، یعنی Sharp\_Given\_Image
- 31.53 درصد از زمان اجرا برنامه، به انتقال داده از GPU به CPU اختصاص بافته است.

در نتیجه حدود 67 درصد برنامه، به جابجایی داده بین CPU و GPU و GPU و GPU و اختصاص دادن حافظه به GPU، تخصیص داده شده است. بنابراین برای بهبود زمان اجرا می توان:

- داده ها را به صورت یکجا، بین CPU و CPU منتقل کرد تا کلا یک بار سر بار cudaMemcpy داشته باشیم و سربار cudaMemcpy کاهش بابد.

- حجم داده انتقالی، بین CPU و GPU را کاهش داد تا سربار cudaMalloc کاهش یابد.
  - خود الگوریتم (در اینجا sharp کردن تصویر) را بهبود داد.
- داده ها را از قبل در GPU ذخیره، و به کرّات از آن استفاده کرد تا نیاز به انتقال مجدد داده نداشته باشیم و سربار cudaMemcpy کاهش یابد.