Architecture et programmation d'accélérateurs matériels

Cours 2 : Programmation CUDA avancée

Adrien Roussel
adrien.roussel@cea.fr

Programmation avancée CUDA

Plan - Programmation

- Langage de programmation
  - Mots clés
  - Fonctions disponibles
  - Exemples
- Optimisations de *kernel*
- Multi-GPUs

Programmation CUDA

- Noyau de calcul
  - Basé sur la norme C99
  - Quelques restrictions
  - Quelques ajouts
- Extensions
  - Mots clés
  - Variables définies par défaut
  - Fonctions
- Voir l'appendice B de la documentation *CUDA C Programming Guide*

Noyau de base

- Syntaxe de base pour un noyau
  - Fonction qui ne renvoie rien (retour de type *void*)
  - Attribut définissant la fonction comme s'exécutant sur le *device*
    - `__global__`
  - Arguments en entrée

- Exemple

```
__global__ void vecAddKernel( double *a,
        double *b, double *c, int N ) {
   int i ;
   i = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x ;
   if ( i<N ) {
        c[i] = a[i]+b[i];
   }
}
```

Extensions – Mots clés

- Définition de nouveaux mots clés
- Catégories
  - Attributs de fonctions
  - Attributs de variables
  - Types
- Ensemble de variables définies par défaut
  - Utilisant les nouveaux types de données

Attributs de fonction

- Mot clé à ajouter dans la déclaration et la définition de la fonction
  - Ajout entre le type de retour et le nom de la fonction

- Fonction s'exécutant sur le device et appelable depuis l'hôte
  - `__global__`
- Fonction dédiée sur l'hôte ou le *device* (combinable)
  - `__host__`
  - `__device__`

- Par défaut, équivalent à `__host__`

Restrictions des fonctions

- Fonction déclarée `__global__`
  - Type de retour `void`
  - Appel avec un contexte d'exécution (nombre de blocs, nombre de threads par bloc, …)
  - Appel asynchrone
  - Impossible de capturer son pointeur
- Fonction s'exécutant sur le *device*
  - Pas de variable statique
  - Pas de nombre d'arguments variable
  - Récursion restreinte (uniquement pour les fonctions déclarées `__device__`)

Type de données

- Nouveau types
  - Vecteur
  - Entiers multi-dimensions
- Vecteurs
  - Type de base + nombre de données
  - Exemple : int2, float4
  - Besoin de respecter les règles d'alignements
  - Fonctions associées pour construire un tel type
    - Exemple : `int2 make_int2(int x, int y);`

Type de données (suite)

- Entiers 3 dimensions
  - `dim3`
  - Equivalent au type de vecteur `uint3`
  - Accès aux composantes par les champs `x`, `y` et `z`
  - Par défault, initialisé à 1

  - Type de données utilisées pour les coordonnées et dimensions de la grille, des blocs et des threads CUDA.

- Exemple

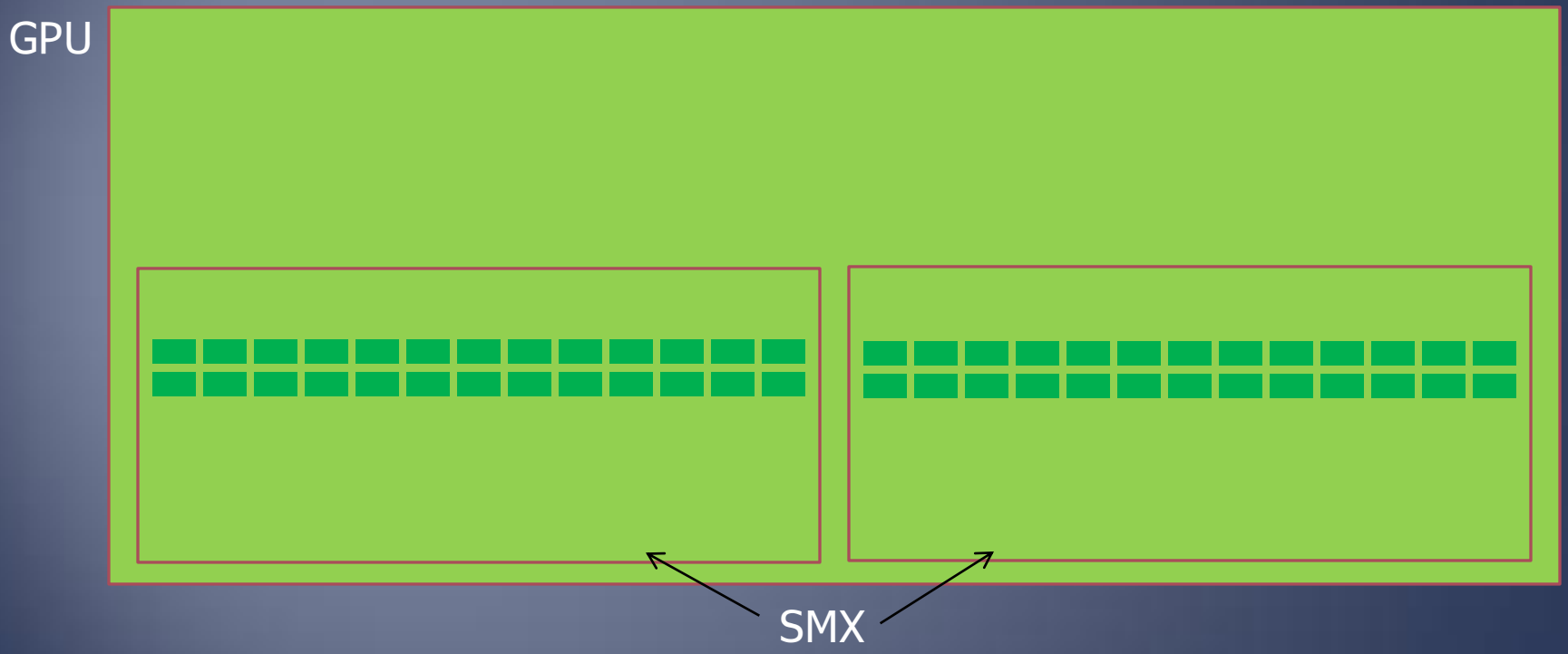
```
dim3 a ;
a.x = 4 ;
```

Gestion de la mémoire

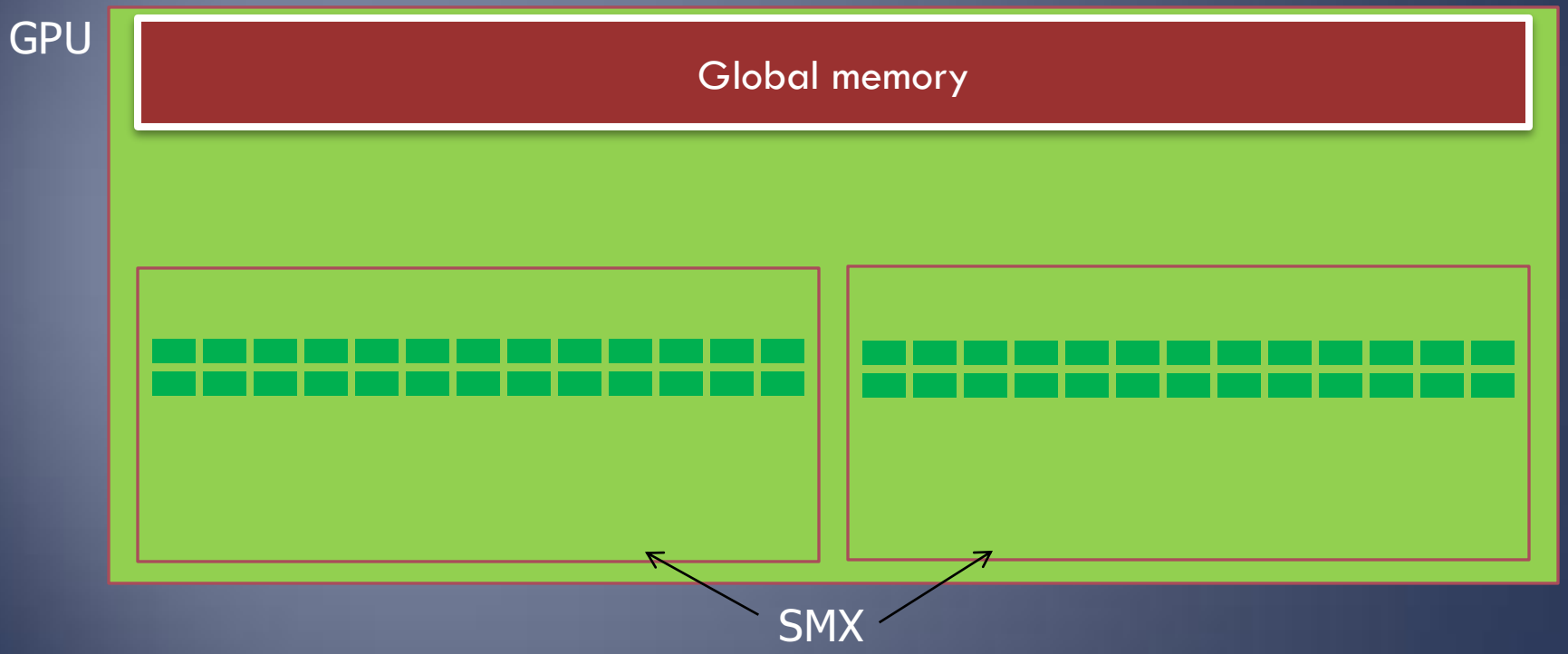
Hiérarchie mémoire d'un GPU: résumé

- Les GPUs Nvidias actuels ont une hiérarchie mémoire complexe
  - Plusieurs mémoires….
  - … avec des systèmes d'accès différents…
  - … avec des localités d'accès différentes…
  - … manipulées de façon distinctes…
  - … la plupart du temps directement par l'utilisateur

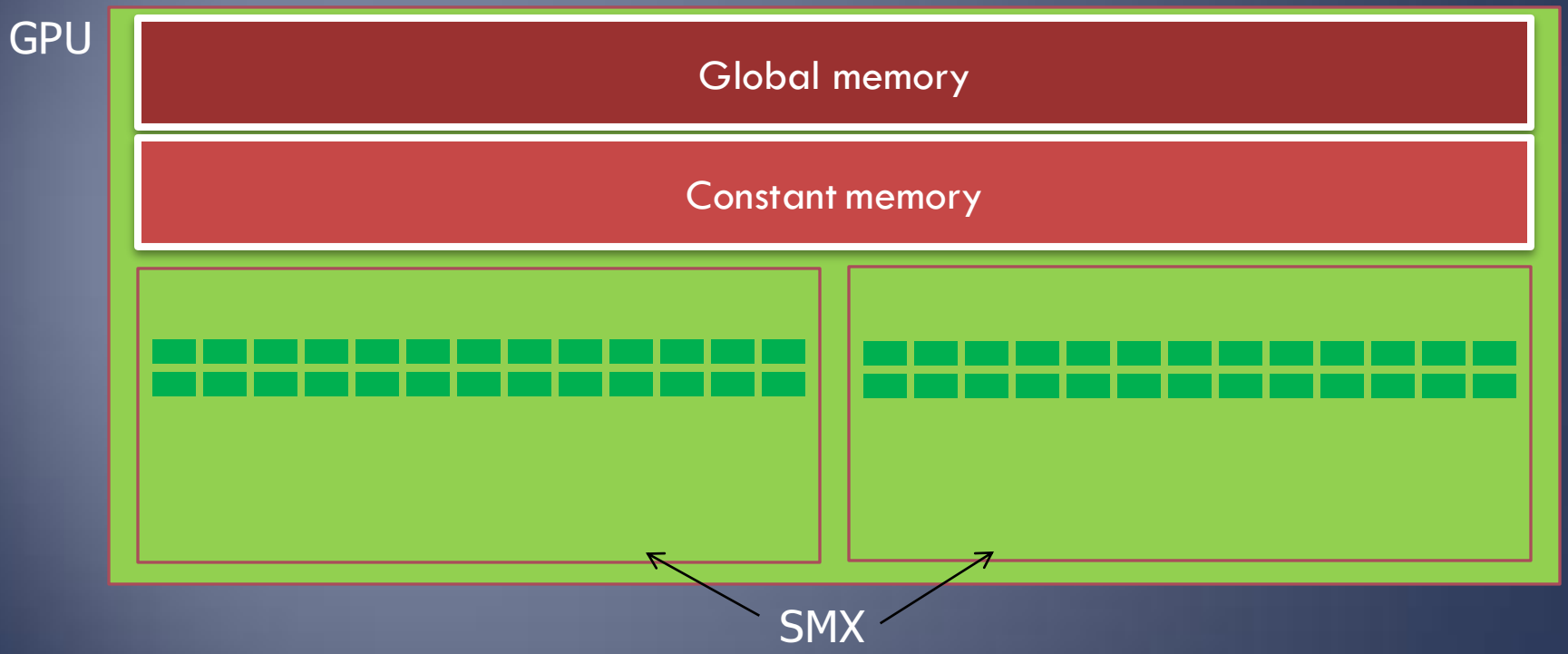
Hiérarchie mémoire d'un GPU



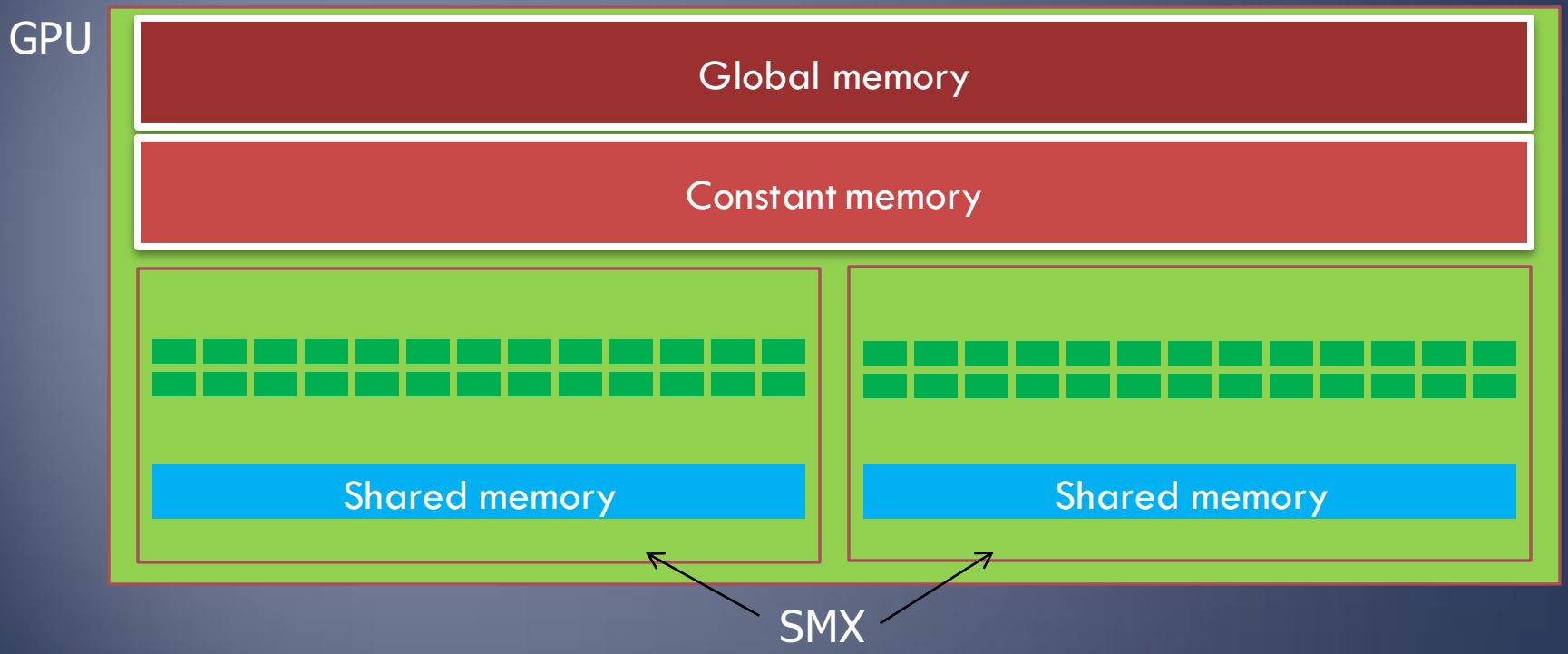
Hiérarchie mémoire d'un GPU
Mémoire globale



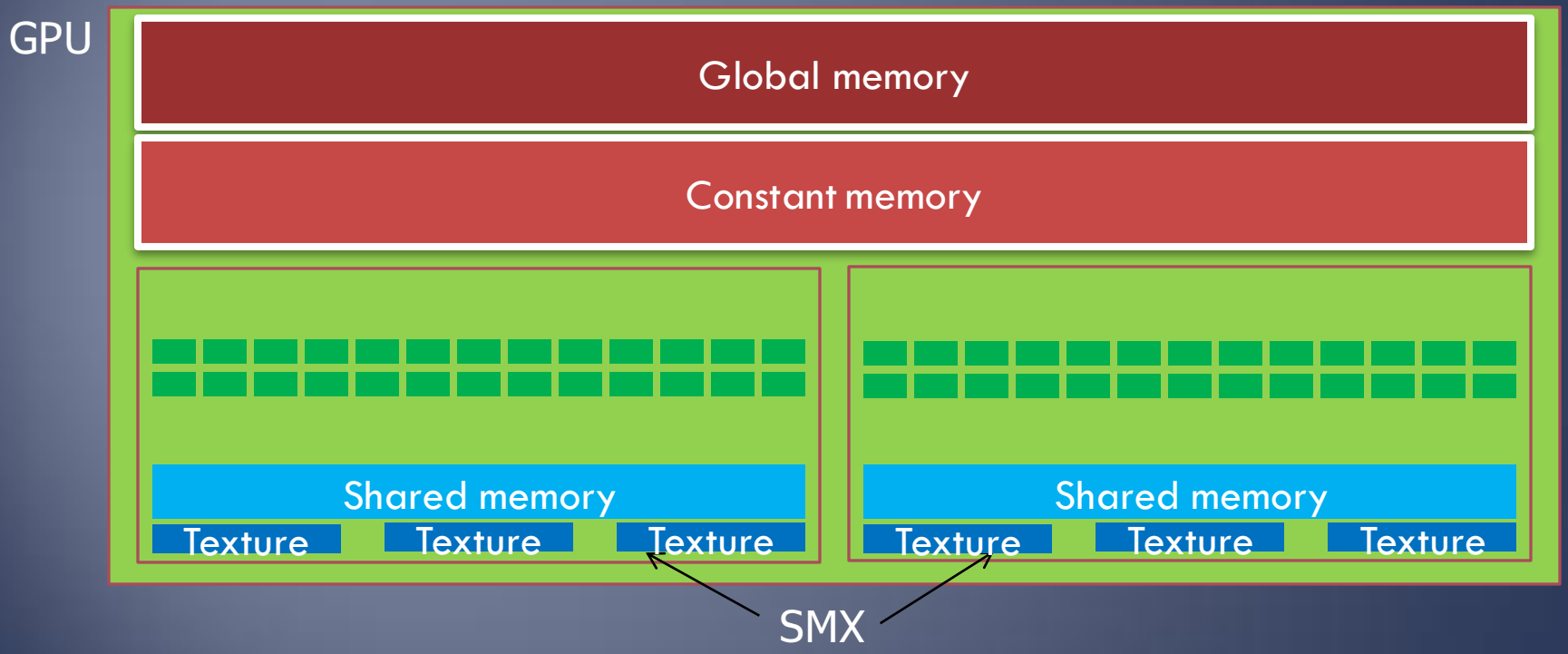
Hiérarchie mémoire d'un GPU
Mémoire constante



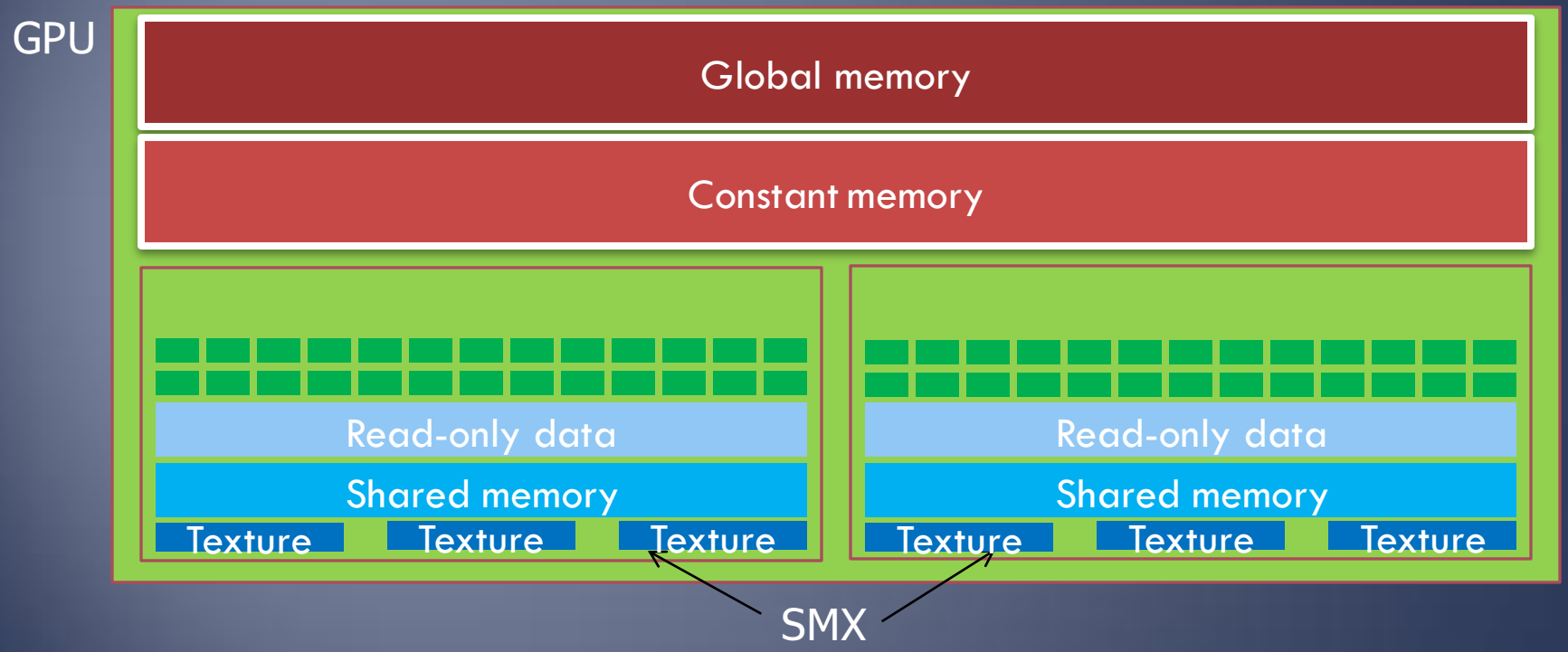
Hiérarchie mémoire d'un GPU
Mémoire partagée



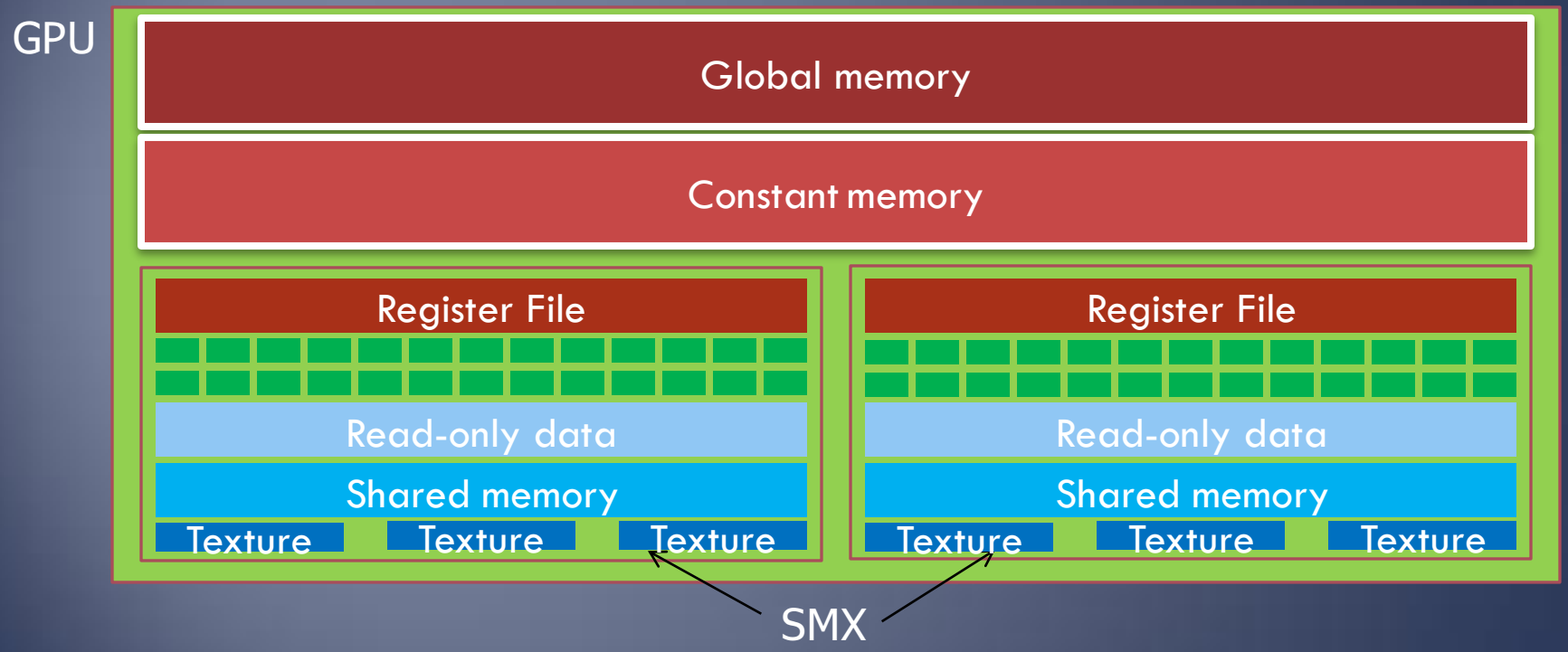
Hiérarchie mémoire d'un GPU
Mémoire de texture



Hiérarchie mémoire d'un GPU
Mémoire data lecture-seule

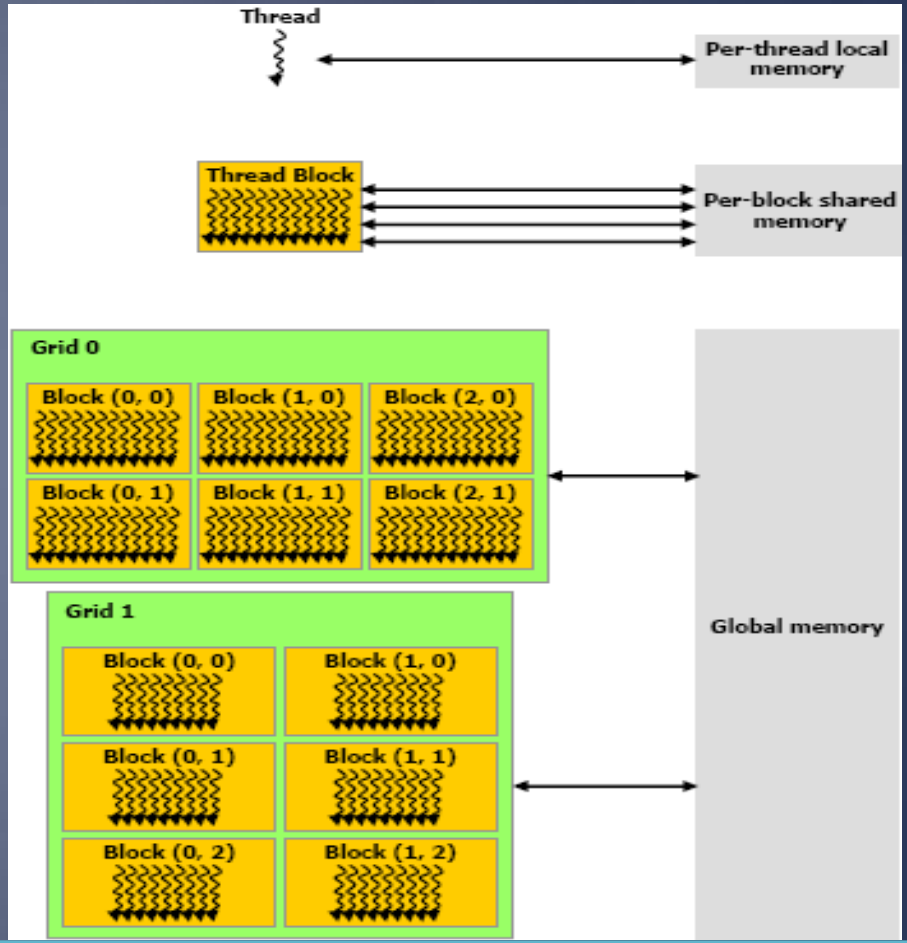


Hiérarchie mémoire d'un GPU
Ensemble de Registres

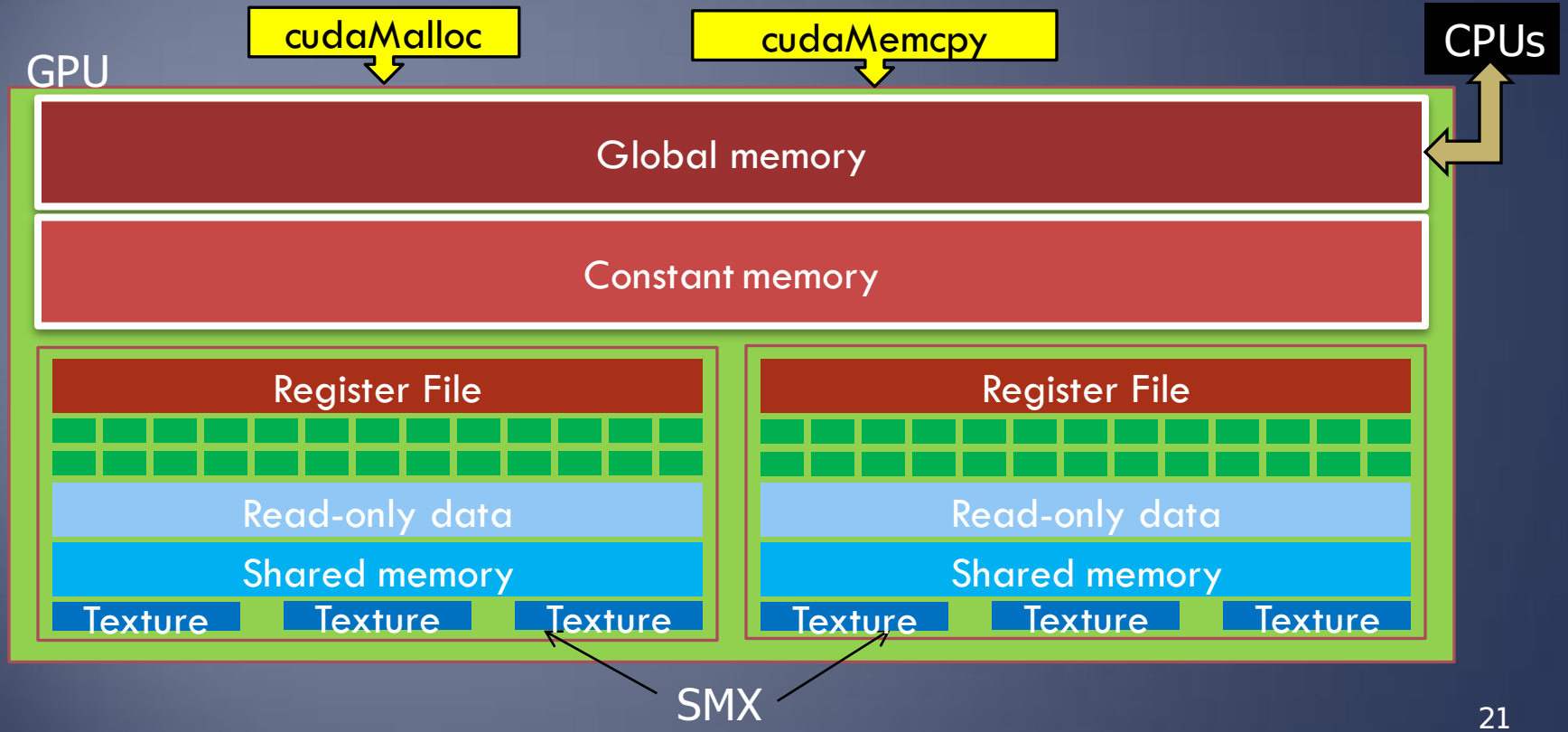


Hiérarchie mémoire

- Vision par entité de calcul
- Thread
  - Accès mémoire local
  - Banc de registres privé
- Bloc
  - Shared memory privé
- Grille
  - Mémoire globale



Allocation et transfert: Global Mem.



Allocation de base sur le GPU

- `__host__ __device__ cudaError_t cudaMalloc (void ** ptr, size_t size)`

Allocation de base sur le GPU

- `__host__ __device__ cudaError_t cudaMalloc (void ** ptr, size_t size)`
  - Alloue de la mémoire sur le dévice
  - Alloue size octets, dans la mémoire globale du device

Allocation de base sur le GPU

- `__host__ __device__ cudaError_t cudaMalloc (void ** ptr, size_t size)`
  - Alloue de la mémoire sur le dévice
  - Alloue size octets, dans la mémoire globale du device
  - Donne l'adresse du pointeur ptr
    - Le runtime CUDA s'occupe de l'allocation et récupère l'adresse de la zone mémoire
    - L'adresse est renvoyée et stockée dans ptr
    - L'adresse n'est pas utilisable sur le host!!!

Allocation de base sur le GPU

- `__host__ __device__ cudaError_t cudaMalloc (void ** ptr, size_t size)`
  - Alloue de la mémoire sur le dévice
  - Alloue size octets, dans la mémoire globale du device
  - Donne l'adresse du pointeur ptr
    - Le runtime CUDA s'occupe de l'allocation et récupère l'adresse de la zone mémoire
    - L'adresse est renvoyée et stockée dans ptr
    - L'adresse n'est pas utilisable sur le host!!!

```
int * d_a = NULL;
cudaMalloc(&d_a, ( sizeof(int) * 1024));
```

Allocation avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMallocPitch (void ** ptr, size_t * pitch,`

`size_t width, size_t height``)`

  - Alloue de la mémoire 2D sur le device
  - Alloue au moins width x height

Allocation avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMallocPitch (void ** ptr, size_t * pitch, size_t width, size_t height)`
  - Alloue de la mémoire 2D sur le device
  - Alloue au moins width x height
  - Les allocations mémoires subissent des contraintes d'alignement
    - Peut avoir un impact sur les allocations 2D et 3D
    - Chaque ligne doit être correctement alignée
    - Possible qu'un padding en fin de ligne soit nécessaire
  - La taille réelle d'une ligne (width+padding) est renvoyée dans la variable pitch

Allocation avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMalloc3D ( struct cudaPitchPtr * pitchedDevPtr,`

`struct cudaExtent extent)`

Allocation avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMalloc3D ( struct cudaPitchPtr * pitchedDevPtr,`

`Struct cudaExtent extent``)`

  - Spécifie le minimum d'octets à allouer
  - La structure cudaExtent contient trois champs
    - size_t depth
    - size_t height
    - size_t width
  - Alloue au minimum depth x height x width octets

Allocation avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMalloc3D ( struct` **`cudaPitchPtr * pitchedDevPtr,`**
  - Récupère l'adresse de la mémoire allouée sur le device
  - Plus quelques infos stockée dans la structure liées aux contraintes d'alignement
    - size_t size et size_t ysize : correspondent aux champs width et height de la structure extent passée à l'allocation
    - size_t pitch : la taille réelle de la zone mémoire allouée (avec le padding nécessaire dans chaque dimension)

`struct cudaExtent extent)`

Copie de base sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMemcpy (void * dst, const void * src, size_t count, enum cudaMemcpyKind kind)`

Copie de base sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMemcpy`

```
(void * dst, const void * src,
size_t count, enum cudaMemcpyKind kind)
```

  - Copie count octets de la mémoire pointée par src vers la mémoire pointée par dst

Copie de base sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMemcpy (void * dst, const void * src, size_t count, enum cudaMemcpyKind kind)`
  - Copie count octets de la mémoire pointée par src vers la mémoire pointée par dst
  - **Kind** permet de données la direction de la copie
    - cudaMemcpyHostToDevice
    - cudaMemcpyDeviceToHost
    - cudaMemcpyHostToHost
    - cudaMemcpyDeviceToDevice

Copie de base sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMemcpy (void * dst, const void * src, size_t count, enum cudaMemcpyKind kind)`
  - Copie count octets de la mémoire pointée par src vers la mémoire pointée par dst
  - Kind permet de données la direction de la copie
    - cudaMemcpyHostToDevice
    - cudaMemcpyDeviceToHost
    - cudaMemcpyHostToHost
    - cudaMemcpyDeviceToDevice

```
cudaMemcpy(d_a, h_a, ( sizeof(int) * 1024), cudaMemcpyHostToDevice);
```

Copie avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMemcpy2D`

```
(void * dst, size_t dpitch,
const void * src, size_t spitch,
size_t width, size_t height,
enum cudaMemcpyKind kind)
```

  - Copie width x height octets de la mémoire pointée par src vers la mémoire pointée par dst

Copie avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMemcpy2D`

```
(void * dst, size_t dpitch,
const void * src, size_t spitch,
size_t width, size_t height,
enum cudaMemcpyKind kind)
```

  - Copie width x height octets de la mémoire pointée par src vers la mémoire pointée par dst
  - Permet de spécifier le padding pour les deux zones mémoires, source et destination
    - Compatible avec les zones mémoires allouées avec cudaMallocPitch

Copie avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMemcpy2D`

```
(void * dst, size_t dpitch,
const void * src, size_t spitch,
size_t width, size_t height,
enum cudaMemcpyKind kind)
```

  - Copie width x height octets de la mémoire pointée par src vers la mémoire pointée par dst
  - Permet de spécifier le padding pour les deux zones mémoires, source et destination
    - Compatible avec les zones mémoires allouées avec cudaMallocPitch

```
cudaMemcpy2D(d_a, pitch, h_a, ( sizeof(int) * 64), ( sizeof(int) * 64),
                16, cudaMemcpyHostToDevice);
```

Copie avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMemcpy3D (const struct cudaMemcpy3DParms * p)`

Copie avancée sur le GPU

- `__host__ cudaError_t cudaMemcpy3D (const struct cudaMemcpy3DParms * p)`
  - struct cudaArray *srcArray;
  - struct cudaPos srcPos – (size_t x, size_t y, size_t z)
  - struct cudaPitchedPtr srcPtr;
  - struct cudaArray *dstArray;
  - struct cudaPos dstPos;
  - struct cudaPitchedPtr dstPtr;
  - struct cudaExtent extent;
  - enum cudaMemcpyKind kind;

Exemple code 2D

```
__global__ void plus_one(int * a, int size, size_t pitch)
{
        int y = blockIdx.x;
        int x = threadIdx.x;
        int rp = (int)(pitch / sizeof(int));

        int test = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;

        if(test < size)
        {
                a[y * rp   + x] +=1;
        }
}

int main (int argc, char * argv[])
{

        int * h_a = NULL;
        h_a = (int *)malloc( sizeof(int) * 1024);

        int i;
        for(i=0; i<1024; i++)
        {
                h_a[i] = 10;
        }

        int * d_a = NULL;
        size_t pitch;
        cudaMallocPitch(&d_a, &pitch, ( sizeof(int) * 64), 16);

        cudaMemcpy2D(d_a, pitch, h_a, ( sizeof(int) * 64), ( sizeof(int) * 64), 16, cudaMemcpyHostToDevice);

        plus_one<<<16, 64>>>(d_a, 1024, pitch);

        cudaMemcpy2D(h_a, ( sizeof(int) * 64), d_a, pitch, ( sizeof(int) * 64), 16, cudaMemcpyDeviceToHost);

        for(i=0; i<1024; i++)
        {
                printf("[%d]", h_a[i]);
        }
        printf("\n");

        return 0;
}
```

Autres fonctions avancées

- Allocation
  - `cudaMallocArray`
  - `cudaMalloc3DArray`
- Copie
  - `cudaMemcpyToArray`
  - `cudaMemcpy2DToArray`
  - `cudaMemcpyFromArray`
  - `cudaMemcpy2DFromArray`
  - `cudaMemcpyArrayToArray`
  - `cudaMemcpy2DArrayToArray`

Gestion automatique de la mémoire (mémoire unifiée)

- Introduit avec CUDA 6.0
- Vue unifiée de la mémoire entre host et devices
  - Un seul pointeur est utilisée pour la mémoire sur le host ou sur le(s) GPU(s)
  - Les transferts sont réalisés automatiquement en fonction de l'utilisation des données sur le host ou sur un device

Gestion automatique de la mémoire (mémoire unifiée)

- Deux façons pour demander de la mémoire gérée automatiquement
  - `__host__ cudaMallocManaged( void** devPtr, size_t size, unsigned int  flags)`
    - cudaMemAttachGlobal
      - Memory can be accessed from any devices
    - cudaMemAttachHost
      - Memory cannot be accessed from any devices
  - __managed__ attribut devant le nom des variables

Mémoire unifiée: Exemple

- `cudaMallocManaged`
  - Default flag: `cudaMemAttachGlobal`

```
__global__ void AplusB(int *ret, int a, int b) {
        ret[threadIdx.x] = a + b + threadIdx.x;
}

int main() {
        int *ret;
        cudaMallocManaged(&ret, 1000 * sizeof(int));
        AplusB<<< 1, 1000 >>>(ret, 10, 100);
```

Mémoire unifiée: Exemple

- Attribut `__managed__`

```
__device__ __managed__ int ret[1000];
__global__ void AplusB(int a, int b) {
        ret[threadIdx.x] = a + b + threadIdx.x;
}

int main() {
        AplusB<<< 1, 1000 >>>(10, 100);
        cudaDeviceSynchronize();
```

Gestion automatique de la mémoire (mémoire unifiée)

- Introduit avec CUDA 6.0
- Vue unifiée de la mémoire entre host et devices
  - Un seul pointeur est utilisée pour la mémoire sur le host ou sur le(s) GPU(s)
  - Les transferts sont réalisés automatiquement en fonction de l'utilisation des données sur le host ou sur un device

Gestion automatique de la mémoire (mémoire unifiée)

- Introduit avec CUDA 6.0
- Vue unifiée de la mémoire entre host et devices
  - Un seul pointeur est utilisée pour la mémoire sur le host ou sur le(s) GPU(s)
  - Les transferts sont réalisés automatiquement en fonction de l'utilisation des données sur le host ou sur un device

- /!\ Attention aux problèmes de performances en cas de ping-pong CPU-GPU

Mémoire unifiée
Perf issue example

- Exemple:
  - Réalise 2000 fois l'invocation de kernel et function pour update le meme tableau

```
__global__ void kernel(int * a)
{
        int i = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;

        a[i]++;
}

__host__ void function(int * a)
{

        int i;
        for(i=0; i< 100000; i++)        a[i]++;
}
```

```
cudaMallocManaged(&a, 100000*sizeof(int));

for(i=0; i<100000; i++) a[i] = i;

gettimeofday(&start1, NULL);
for(j=0; j<2000; j++)
{
        kernel<<<100,1000>>>(a);
        cudaDeviceSynchronize();
        function(a);
}
gettimeofday(&stop1, NULL);

gettimeofday(&start2, NULL);
for(j=0; j<2000; j++)
{
        kernel<<<100,1000>>>(a);
        cudaDeviceSynchronize();
}
for(j=0; j<2000; j++)
{
        function(a);
}
gettimeofday(&stop2, NULL);
```

Mémoire unifiée
Perf issue example

- Exemple:
  - Réalise 2000 fois l'invocation de kernel et function pour update le meme tableau
  - Ping-pong: 2000 fois kernel + function

```
__global__ void kernel(int * a)
{
        int i = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;

        a[i]++;
}

__host__ void function(int * a)
{

        int i;
        for(i=0; i< 100000; i++)        a[i]++;
}
```

```
cudaMallocManaged(&a, 100000*sizeof(int));

for(i=0; i<100000; i++) a[i] = i;

gettimeofday(&start1, NULL);
for(j=0; j<2000; j++)
{
        kernel<<<100,1000>>>(a);
        cudaDeviceSynchronize();
        function(a);
}
gettimeofday(&stop1, NULL);

gettimeofday(&start2, NULL);
for(j=0; j<2000; j++)
{
        kernel<<<100,1000>>>(a);
        cudaDeviceSynchronize();
}
for(j=0; j<2000; j++)
{
        function(a);
}
gettimeofday(&stop2, NULL);
```

Mémoire unifiée
Perf issue example

- Exemple:
  - Réalise 2000 fois l'invocation de kernel et function pour update le meme tableau
  - Ping-pong: 2000 fois kernel + function
  - Grouped : 2000 fois kernel puis 2000 fois function

```
__global__ void kernel(int * a)
{
        int i = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;

        a[i]++;
}

__host__ void function(int * a)
{

        int i;
        for(i=0; i< 100000; i++)        a[i]++;
}
```

```
cudaMallocManaged(&a, 100000*sizeof(int));

for(i=0; i<100000; i++) a[i] = i;

gettimeofday(&start1, NULL);
for(j=0; j<2000; j++)
{
        kernel<<<100,1000>>>(a);
        cudaDeviceSynchronize();
        function(a);
}
gettimeofday(&stop1, NULL);

gettimeofday(&start2, NULL);
for(j=0; j<2000; j++)
{
        kernel<<<100,1000>>>(a);
        cudaDeviceSynchronize();
}
for(j=0; j<2000; j++)
{
        function(a);
}
gettimeofday(&stop2, NULL);
```

Mémoire unifiée
Perf issue example

- Exemple:
  - Réalise 2000 fois l'invocation de kernel et function pour update le meme tableau
  - Ping-pong: 2000 fois kernel + function
  - Grouped : 2000 fois kernel puis 2000 fois function

- Temps mesurés:

```
└─ $ ./managed.pgr
time ping-pong = 1.25968003 | time grouped = 0.39084899
```

```
__global__ void kernel(int * a)
{
        int i = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;

        a[i]++;
}

__host__ void function(int * a)
{

        int i;
        for(i=0; i< 100000; i++)        a[i]++;
}
```

```
cudaMallocManaged(&a, 100000*sizeof(int));

for(i=0; i<100000; i++) a[i] = i;

gettimeofday(&start1, NULL);
for(j=0; j<2000; j++)
{
        kernel<<<100,1000>>>(a);
        cudaDeviceSynchronize();
        function(a);
}
gettimeofday(&stop1, NULL);

gettimeofday(&start2, NULL);
for(j=0; j<2000; j++)
{
        kernel<<<100,1000>>>(a);
        cudaDeviceSynchronize();
}
for(j=0; j<2000; j++)
{
        function(a);
}
gettimeofday(&stop2, NULL);
```

Accès mémoire

- Exécution synchrone dans un warp
  - Un thread exécutant un chargement mémoire ralenti les autres
  - Plusieurs accès mémoire simultanées peuvent être sérialisés
  - Plus l'accès est long, plus il nous faudra de threads pour recouvrir cet accès
- Optimisations possibles
  - *Load coalescing*
  - Eviter les conflits de bancs

Load coalescing

- Accès à la mémoire globale
- Accès concurrent émis par les threads d'un même warp
  - Tous les threads d'un même warp exécute la même instruction au même instant
- Les requêtes sont sérialisés par paquets de 128 octets (taille de la ligne de cache)
  - Optimisation si ces accès sont contigus !
- Exemples…

Load coalescing et mémoire *shared*

- Utilisation de la mémoire shared
  - Nécessite de déclarer des *buffers* résidant dans la mémoire shared
  - Transferts des données en début de noyau
  - Mise à jour de la mémoire globale à la fin du noyau
- Optimisation : profiter de ce premier transferts (global → shared) pour faire des accès contigus aux données
  - Même si toutes les données ne sont pas nécessaires !
- Attention aux conflits de bancs

Attributs de variables (1)

- Variable résidente sur le *device*
  - `__device__`
  - Par défault dans la mémoire globale, accessible par tous les threads, pendant toute la durée de l'application

- Variable résidente dans la mémoire constante
  - `__constant__`
  - Durée de vie de l'application
  - Ne peut pas être défini sur le *device*

Attributs de variables (2)

- Variable dans la mémoire *shared*
  - `__shared__`
  - Partagée entre tous les threads d'un même bloc
  - Une copie par bloc
  - Durée de vie du bloc

- Par défaut une variable déclarée sur le *device* est stockée dans un registre

Variable *volatile*

- Synchronisation des données communes accédées de façon concurrente
  - Exemple d'accès concurrents

```
// myArray is an array of non-zero integers
// located in global or shared memory
__global__ void MyKernel(int* result) {
    int tid = threadIdx.x;
    int ref1 = myArray[tid] * 1;
    myArray[tid + 1] = 2;
    int ref2 = myArray[tid] * 1;
    result[tid] = ref1 * ref2;
}
```

- Que vaut `result[tid]` ?
  - `myArray[tid]` est dans un registre, donc `ref1==ref2`
- Par contre, si déclaré *volatile*, alors ok (ou alors mettre une barrière mémoire - *memory fence*)
  - Mais cela ne garantie pas l'ordre d'exécution

Restrictions des variables

- Gestion dynamique des variables *shared*

```
extern __shared__ char array[];
__device__ void func() {
    short* array0 = (short*)array;
    float* array1 = (float*)&array[128];
    int* array2 = (int*)&array[64];
}
```

- Besoin de gérer à la main l'allocation des données si on décide d'utiliser la mémoire *shared* de façon dynamique
  - Respect des règles d'alignements

Allocation de registres

- Chaque noyau de calcul a besoin d'utiliser plusieurs registres
- En fonction des instructions présentes dans le noyau
  - Transformations/optimisations du compilateur
  - Allocation de registres
- Mais
  - Le nombre de registres est limité
  - Les registres sont partagés entre les threads s'exécutant sur un même *Streaming Multiprocessor*
- Relation avec le nombre de threads ?

Allocation de registres

- Option pour définir une borne au compilateur
  - `-maxrregcount=N`
- Attribut pour donner une indication sur le nombre maximum de threads et de blocs

```
__global__ void
__launch_bounds__(maxThreadsPerBlock, minBlocksPerMultiprocessor)
MyKernel(...)
{
   ...
}
```

Synchronisation

- `void __syncthreads();`
  - Synchronisation entre tous les threads d'un même bloc
  - Permet également une synchronisation des données
  - Attention au flot de contrôle !
- Pour les cartes compatibles 2.0
  - `int __syncthreads_count(int predicate);`
  - `int __syncthreads_and(int predicate);`
  - `int __syncthreads_or(int predicate);`

Asynchronisme

Exécution asynchrone en CUDA

- Les kernels CUDA sont asynchrones
- Au retour de l'invocation d'un kernel, celui-ci n'a pas forcément déjà été exécuté
  - Lors de l'invocation de kernel, celui-ci n'est pas lancé immédiatement
  - C'est comme si on avait donné « l'ordre » au GPU d'exécuter le kernel
  - Le kernel peut être exécuté plus tard
- Pour s'assurer de l'exécution du kernel, il faut synchroniser le device
  - Voir juste après…

Synchronisation globale

- `__host__ __device__ cudaDeviceSynchronize();`
  - Attend que les opérations sur le device soient terminées
  - Si appelée depuis le host, alors synchronise le host et le device
    - En fonction du flag de synchronisation mis en place pour ce device

Barrière mémoire

- Points de synchronisations au niveau des transactions mémoire
  - L'ordre des écritures peut ne pas être respecté du point de vue d'un autre thread
- But : permettre d'avoir une garantie que les accès mémoire lancés sont effectivement visibles par un ensemble de threads
- Différents niveaux de barrière
  - Bloc : `void __threadfence_block();`
  - Device : `void __threadfence();`
  - Device + hôte : `void __threadfence_system();`

Copie asynchrone

- Possibilité de faire des copies asynchrone
  - `__host__ cudaMemcpyAsync`
  - `__host__ cudaMemcpyPitchAsync`
  - `__host__ cudaMemcpy3DAsync`
- Permet d'éviter les synchronisations host / device pour les copies de données

Copie asynchrone

- Possibilité de faire des copies asynchrone
  - `__host__ cudaMemcpyAsync`
  - `__host__ cudaMemcpyPitchAsync`
  - `__host__ cudaMemcpy3DAsync`
- Permet d'éviter les synchronisations host / device pour les copies de données
- /!\ Nécessaire de synchroniser la copie device -> host avant d'afficher/utiliser le host buffer

```
cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, ( sizeof(int) * 1024), cudaMemcpyDeviceToHost);
cudaDeviceSynchronize();

for(i=0; i<1024; i++)
{
        printf("[%d]", h_a[i]);
}
```

Asynchronisme

- Par défault certaines fonctions *rendent la main* au programme hôte
  - Exécution de kernel
  - Copies *device* vers *device*
  - Initialisation de la mémoire
- Possibilité d'attendre la fin de l'exécution à un instant donné

  `cudaDeviceSynchronize();`
- Appels consécutifs à notre noyau *vecAdd*
  - Si les vecteurs sont différents ?
  - S'il existe une dépendance RAW dans notre calcul ?

Asynchronisme

- Pas besoin de synchronisation globale en cas de dépendances entre des kernels appelés consécutivement
- Même si la main est rendue à l'hôte, la sémantique reste séquentielle
  - Les noyaux de calcul sont exécutés dans l'ordre
  - La gestion des dépendances est implicites

Asynchronisme

```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```

Asynchronisme

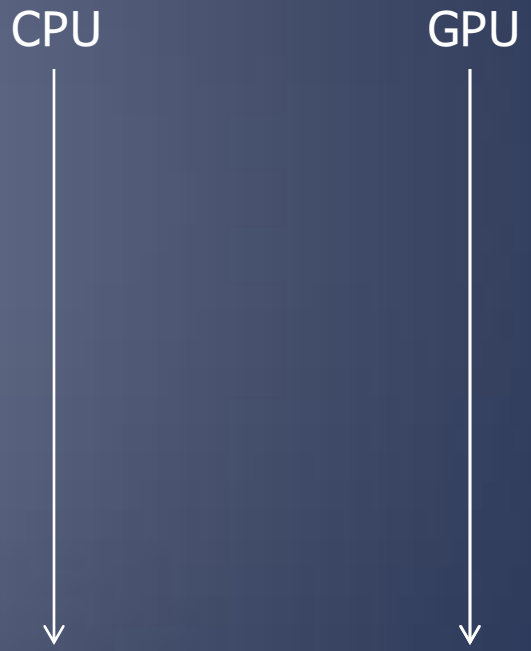
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

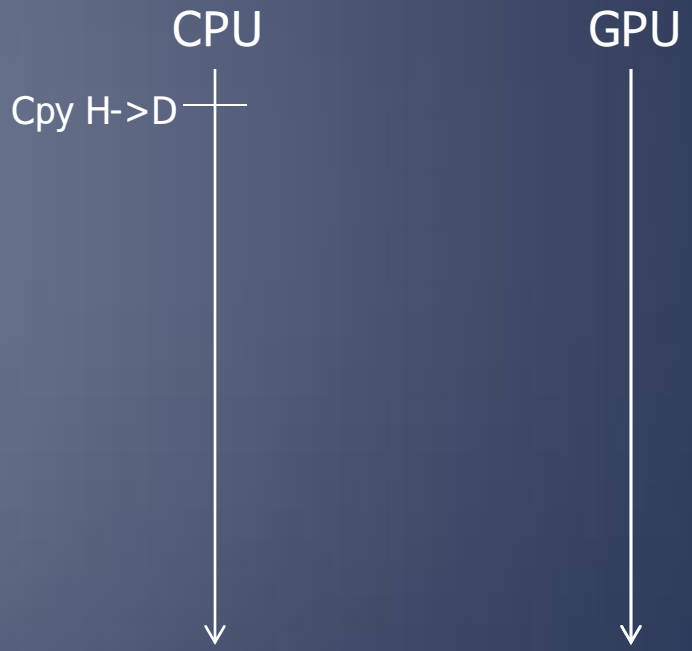
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

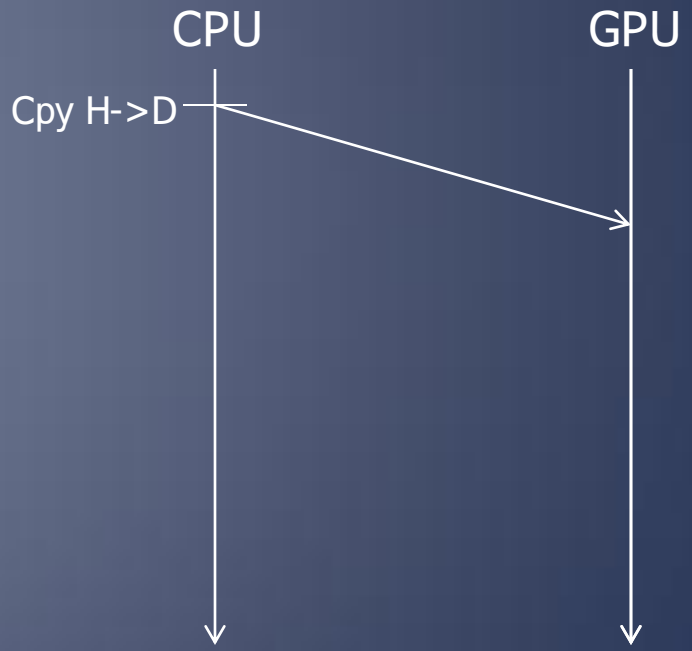
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

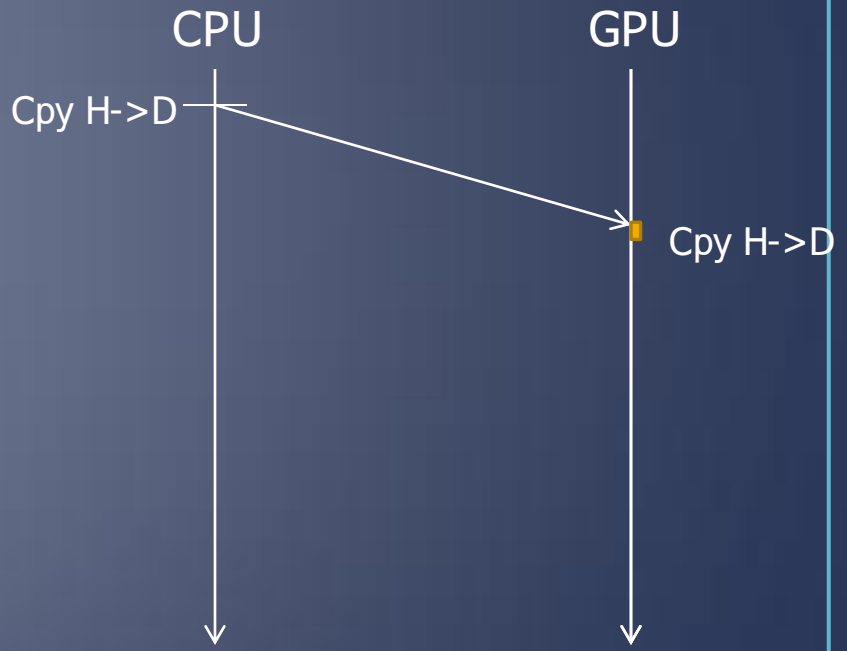
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

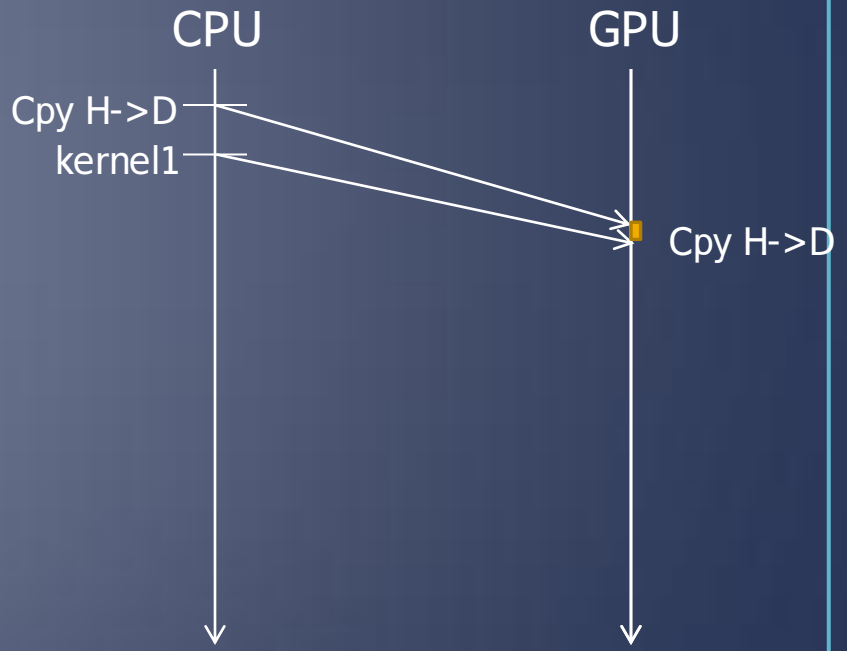
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

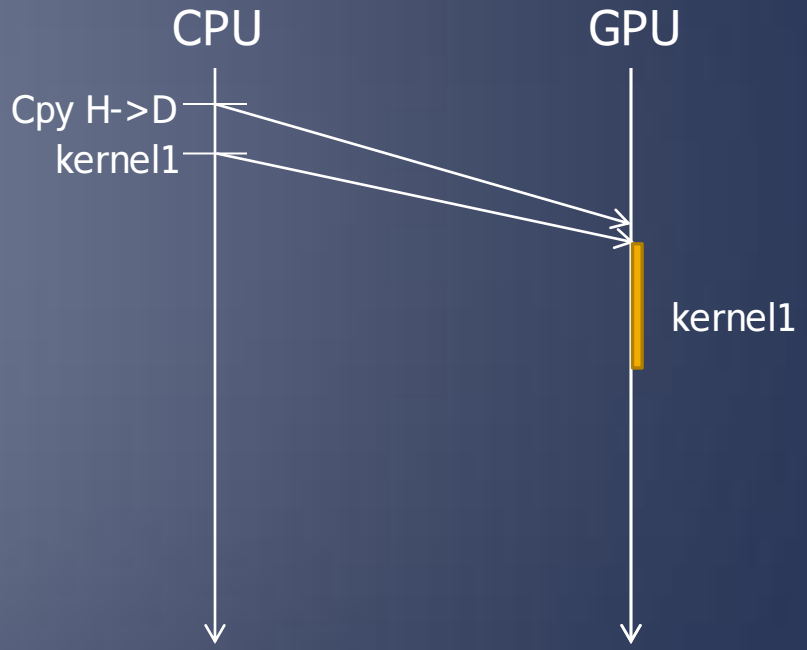
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

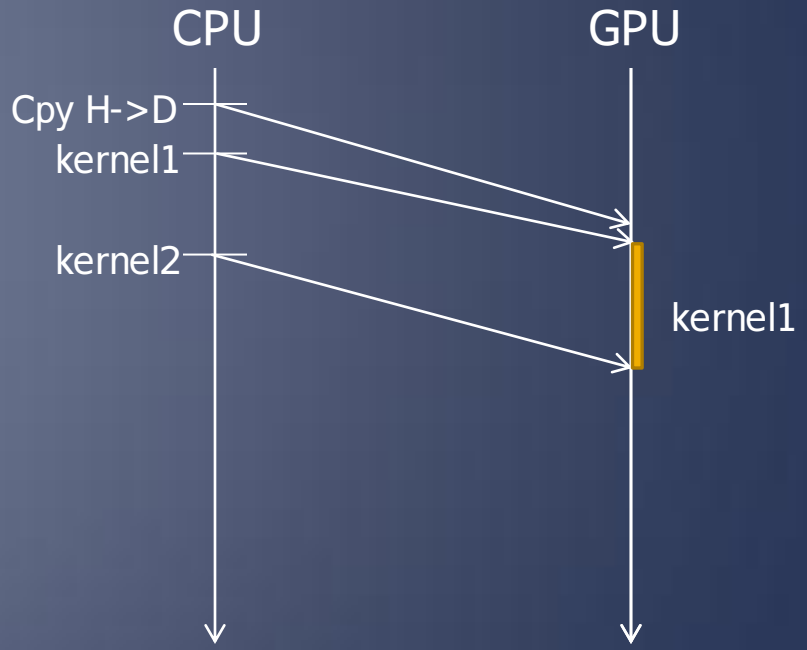
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

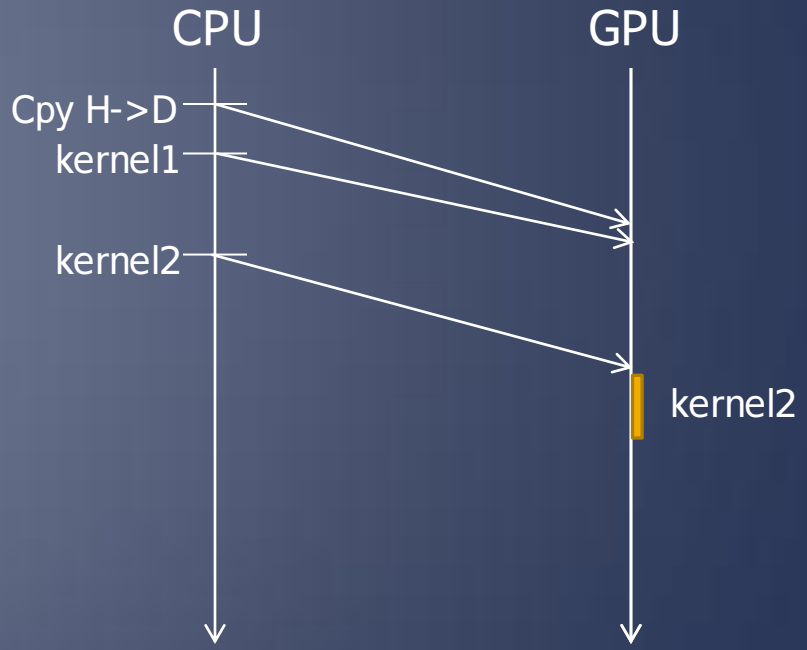
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

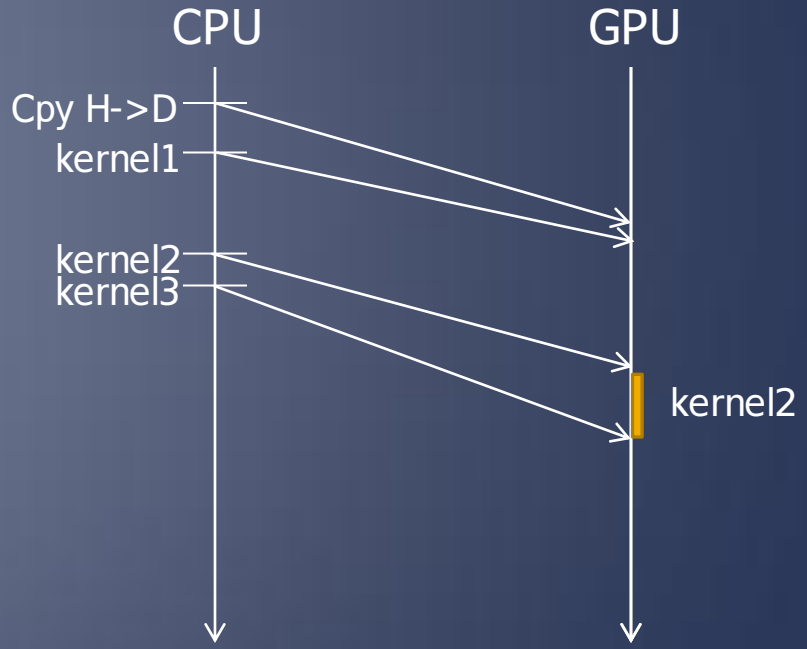
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

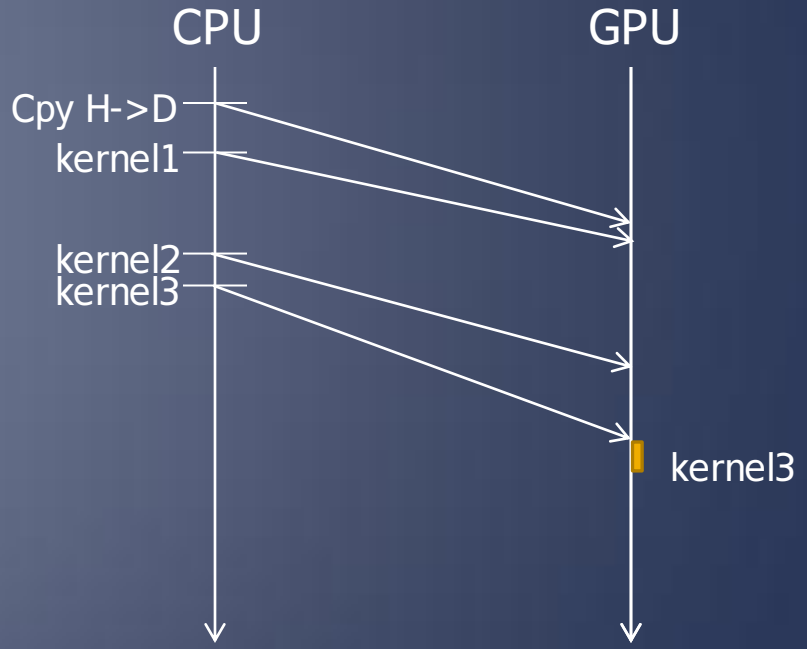
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

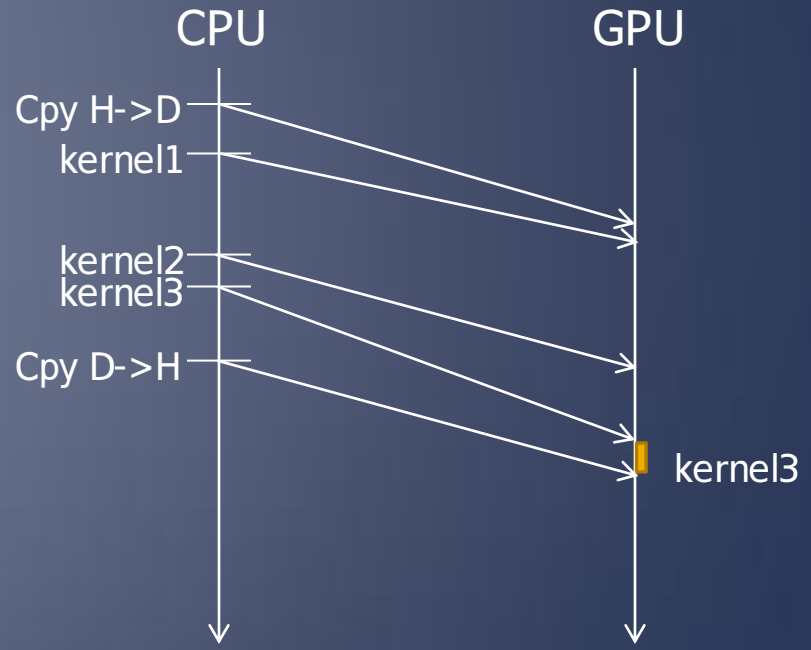
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

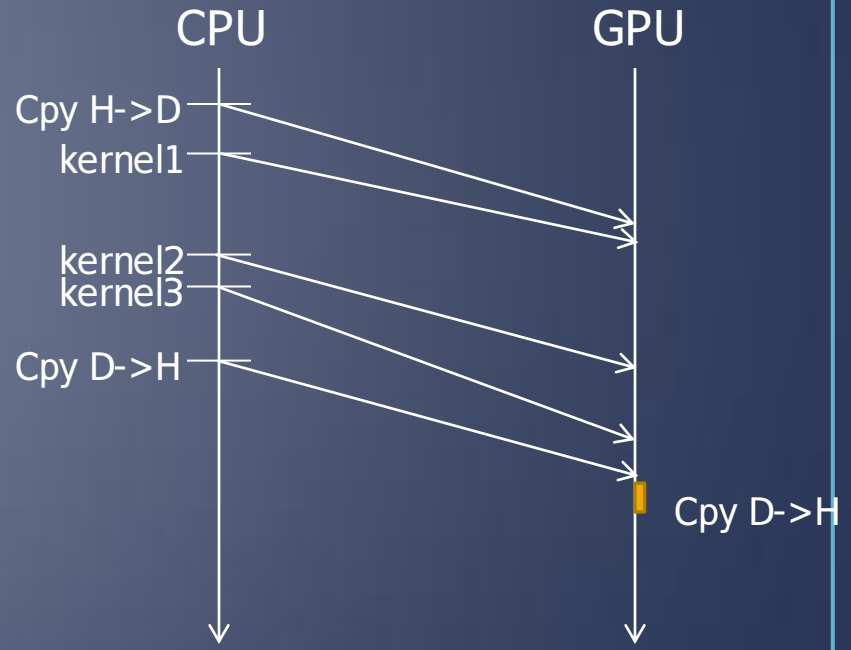
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

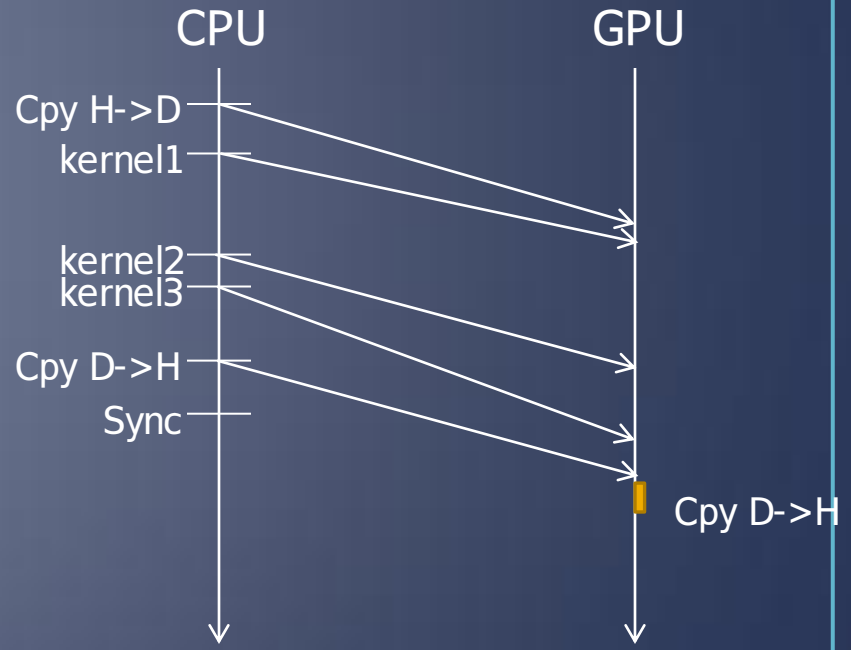
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

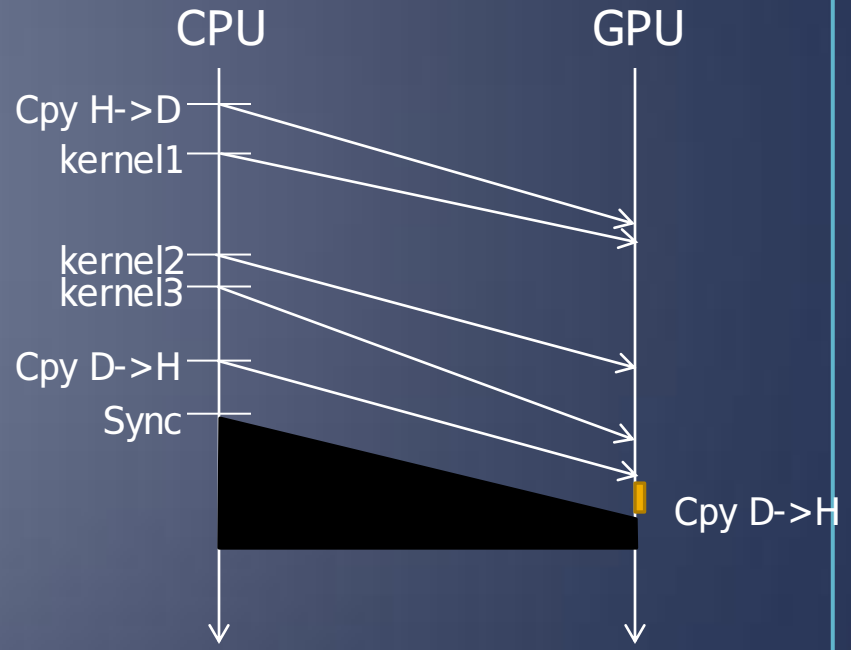
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme

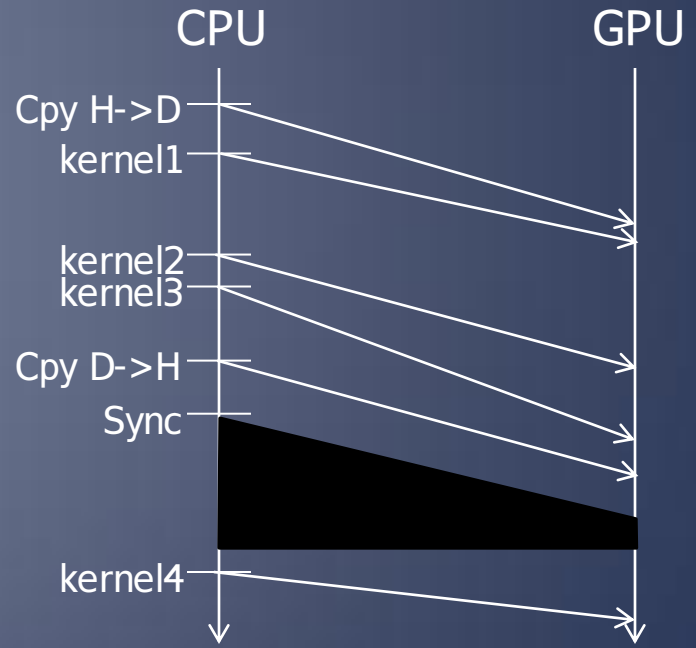
```
cudaMemcpyAsync(d_a, h_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyHostToDevice);

kernel1<<<16, 64>>>(d_a, size);
kernel2<<<32, 32>>>(d_a, size);
kernel3<<<64, 16>>>(d_a, size);

cudaMemcpyAsync(h_a, d_a, (sizeof(int) * (1024)),
                cudaMemcpyDeviceToHost);

cudaDeviceSynchronize();

kernel4<<<8, 128>>>(d_a, size);
```



Asynchronisme – mémoire host

- Problème: entre l'appel à cudaMemcpyAsync et la réalisation de la copie, l'adresse physique sur le host peut changer
  - En raison de la séparation espace d'adressage virtuelle / espace d'adressage physique
- Besoin d'un fonction pour fixer l'adresse physique de l'host pour les copies async.
  - cudaMallocHost

Asynchronisme

- Pas besoin de synchronisation globale en cas de dépendances entre des kernels appelés consécutivement
- Même si la main est rendue à l'hôte, la sémantique reste séquentielle
  - Les noyaux de calcul sont exécutés dans l'ordre
  - La gestion des dépendances est implicites
- Comment obtenir du *vrai* asynchronisme ?

Asynchronisme avancé

- Motivations :
  - Pouvoir transférer des données pendant l'exécution d'un kernel
  - Pouvoir exécuter plusieurs noyaux de calculs
    - Si la carte graphique le permet (Fermi)
    - S'il n'y a pas de dépendances entre les noyaux
- Solution : *streaming*

Asynchronisme avancé

- Déclaration d'un ou plusieurs *streams*
  - Chaque interaction avec le *device* se fait sur un stream en particulier
  - Le driver sait alors ce qui peut être parallélisé ou non

```
cudaMemCpyAsync(d_c, c, N*sizeof(double),
cudaMemcpyHostToDevice, stream[0]);
my_kernel<<<Dg, Db, 0, stream[0]>>>
                                    (arg1, arg2, arg3);
```

Asynchronisme avancé

- Déclaration d'un ou plusieurs *streams*
  - Chaque interaction avec le *device* se fait sur un stream en particulier
  - Le driver sait alors ce qui peut être parallélisé ou non

```
cudaMemCpyAsync(d_c, c, N*sizeof(double),
cudaMemcpyHostToDevice, stream[0]);
my_kernel<<<Dg, Db, 0, stream[1]>>>
                                    (arg1, arg2, arg3);
```

Asynchronisme avancé

- Structure stream
  - `cudaStream_t`
- Creation d'un stream
  - `cudaStream_t stream;`
  - `cudaStreamCreate(&stream);`
- Destruction d'un stream
  - `cudaStreamDestroy(stream);`
- Synchronization d'un stream
  - `cudaStreamSynchronize(stream);`
  - `cudaStreamWaitEvent(stream, event, flag)`

Autres fonctionnalités

Mathématiques

- Ensemble de fonctions mathématiques optimisées pour GPU
  - Ex: sin(float), cos(double), …
- Option de compilation pour utiliser les fonctions optimisées
  - `-use_fast_math`
  - Seulement pour les calculs simple précisions

Opérations atomiques

- Instructions assurants une atomicité
  - Ex : `int atomicAdd(int* address, int val);`
- Fonctions disponibles
  - Opérations : `atomicAdd, atomicSub`
  - Echange : `atomicExch`
  - Min/Max : `atomicMin`
  - Incrément/Décrément : `atomicInc`
  - CAS, …
- Restrictions
  - Fonctionne sur:
    - les entiers, flottants,
    - 16-bits, 32-bits, 64-bits
  - Depends de la compute capability

Print

- Sortie formattée
  - `int printf(const char *format[, arg, ...]);`
  - Cartes supportant les capacités 2.0
  - Fonction par thread
  - Format final fait sur l'hôte

Timing et suivi du programme

- Mesure de temps *(profiling)*
  - Utilisation des évenements définis par CUDA
- Type principal : `cudaEvent_t`
- Création
  - `cudaEventCreate(cudaEvent_t * e)`
- Activation
  - `cudaEventRecord(cudaEvent_t e, cudaStream_t s)`
- Attente de l'activation des évênements
  - `cudaEventSynchronize(cudaEvent_t e);`
- Calcul du temps passé
  - `cudaEventElapsedTime(float * ms, cudaEvent_t start, cudaEvent_t stop);`

Gestion des erreurs

- En CUDA, (presque) toutes les fonctions retournent un code d'erreur
  - Retour d'un type `cudaError_t`
- Si tout se passe bien, il s'agit alors de `cudaSuccess`
- Sinon, il est possible d'obtenir une description
  - `const char * cudaGetErrorString (cudaError_t error);`
- Pour les fonctions ne retournant pas une telle info (par exemple, un appel à un *kernel*)
  - Appel à `cudaGetLastError()`
  - Retourne un type `cudaError_t`

Debugging

- Comment débugger un code ?
  - Utilisation de *printf* directement possible mais pas infaillible
  - Ajout de synchronisation
  - Vérifier le retour de chaque fonction CUDA
  - Récupérer les cudaError aussi pour les kernels

Optimisation

- Priorité haute
  - Penser parallèle
  - Minimiser les transferts hote/device
  - Nombre de blocs au moins égal au nombre de SM
    - Et nombre de threads au moins égal eu nombre de coeurs
  - Accès coalescés à la mémoire globale
  - Utilisation de la mémoire shared
  - Eviter de multiplier les chemins d'exécution dans le code
- Priorité moyenne/basse
  - Eviter les conflits de banc de la mémoire shared
  - Avoir un grand nombre de threads par blocs (multiple de 32)
  - Utilisation des fonctions mathématiques optimisées