



# NVIDIA CUDA И OPENACC ЛЕКЦИЯ 2

Перепёлкин Евгений

# СОДЕРЖАНИЕ

## Лекция 2

- ▶ Программная модель CUDA
- ▶ Гибридная модель программного кода
- ▶ Понятие потока, блока, сети блоков
- ▶ Функция-ядро как параллельный код на GPU
- ▶ Пример программы на CUDA

# *Программная модель CUDA*

# ПРОГРАММИРОВАНИЕ НА GPU

## Приложения

### Библиотеки

BLAS, FFT, MAGMA & CULA  
LAPACK, ...

### Директивы

OpenACC

### CUDA

Расширения  
C/C++/Fortran

Простой подход для 2 – 10 кратного  
ускорения

**Максимум  
производительности**

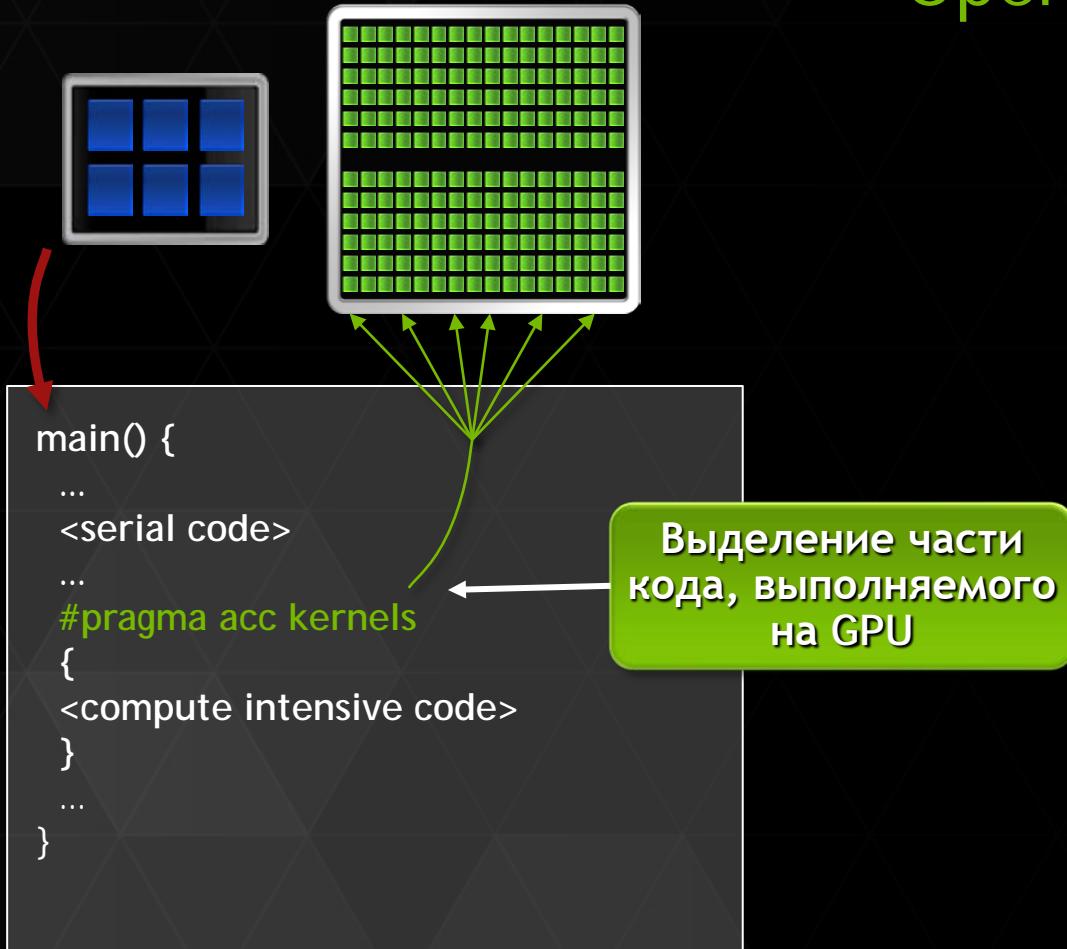
# ПЕРВЫЙ ШАГ

## Библиотеки

- ▶ cuFFT ( Быстрое Преобразование Фурье )
- ▶ cuBLAS ( библиотека линейной алгебры )
- ▶ cuRAND ( генератор случайных чисел )
- ▶ cuSPARSE ( работа с разреженными матрицами )
- ▶ cuDNN ( нейросети, Deep Learning )
- ▶ cuSolver ( поиск собственных значений )
- ▶ NPP ( библиотека примитивов )
- ▶ Plugin - MATLAB, Mathematica

# ВТОРОЙ ШАГ

## OpenACC



- ▶ Открытый стандарт
- ▶ Простота
- ▶ Использование на GPUs

# ТРЕТИЙ ШАГ

## Compute Unified Device Architecture

### GPU Computing Applications

#### Libraries and Middleware

cuFFT  
cuBLAS  
cuRAND  
cuSPARSE

CULA  
MAGMA

Thrust  
NPP

VSIPL  
SVM  
OpenCurrent

PhysX  
OptiX  
iRay

cuDNN  
TensorRT

MATLAB  
Mathematica

#### Programming Languages

C

C++

Fortran

DirectCompute

Java  
Python  
Wrappers

Directives  
(e.g. OpenACC)



NVIDIA GPU

CUDA Parallel Computing Architecture

# С ЧЕГО НАЧАТЬ?

<http://developer.nvidia.com>

- ▶ Драйвер для видеокарты «NVIDIA»
- ▶ CUDA SDK
- ▶ CUDA ToolKit
- ▶ Parallel Nsight + MS VS
- ▶ Документация по CUDA

# *Гибридная модель программного кода*

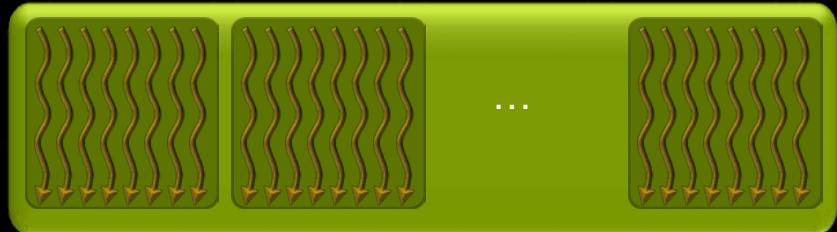
# СТРУКТУРА КОДА

Последовательный код



Параллельное ядро А

```
KernelA <<< nBlk, nTid >>> (args);
```

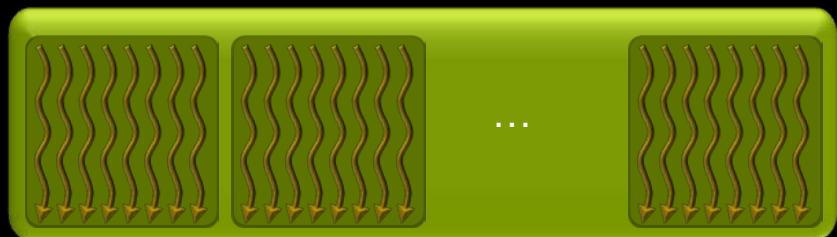


Последовательный код

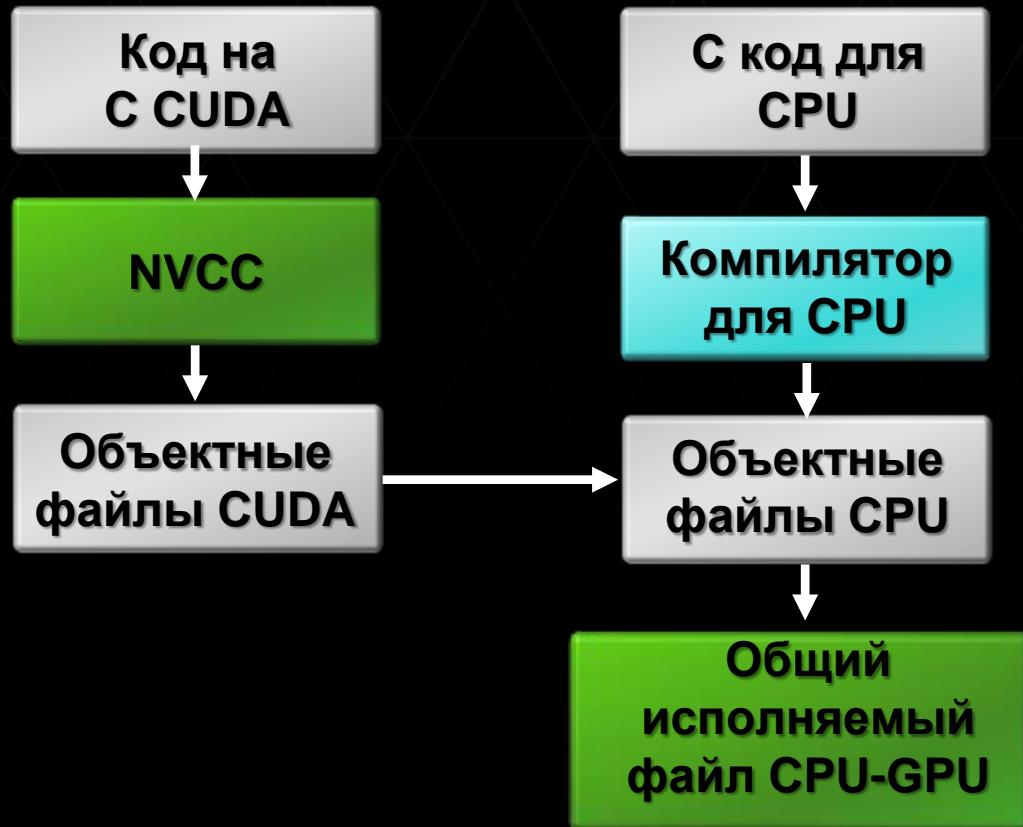


Параллельное ядро В

```
KernelB <<< nBlk, nTid >>> (args);
```



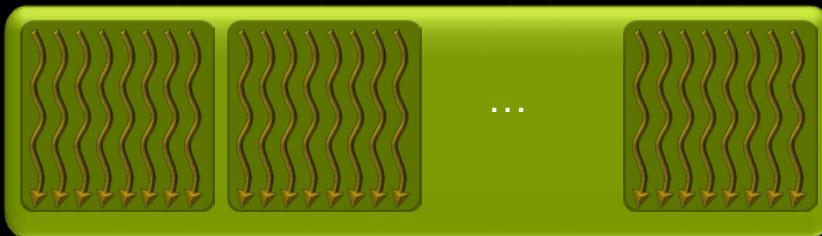
# СБОРКА ПРИЛОЖЕНИЯ



# ОСНОВНЫЕ ПОНЯТИЯ

- ▶ «host» - x86, ARM
- ▶ «device» - GPU

```
Kernel <<< nBlk, nTid >>> (args);
```



$N_{max}$  — максимальное число потоков на GPU

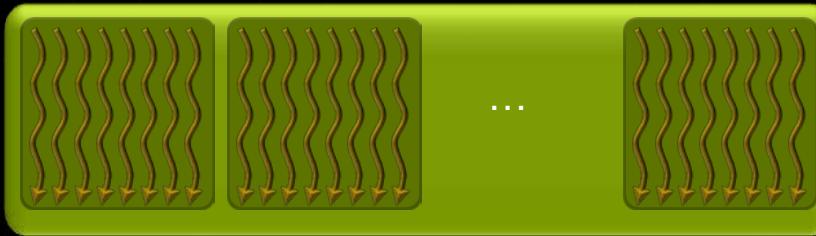
$$y_i = f(x_i), i = 1, \dots, N$$

$$N \leq N_{max} \text{ или } N > N_{max}$$

*Понятие потока, блока, сети блоков*

# ПОТОКИ И БЛОКИ ПОТОКОВ

```
Kernel <<< nBlk, nTid >>> (args);
```



$nBlk = N / nTid$

или

$nBlk = ( \text{int} ) ( N / nTid ) + 1$

Warp состоит из 32 потоков

# ПОТОКИ И БЛОКИ ПОТОКОВ

```
dim3 grid (10,1,1);  
dim3 block (16,16,1);  
My_kernel <<< grid, block >>> ( param );
```

или

```
dim3 grid (10);  
dim3 block (16,16);
```

# ПОТОКИ И БЛОКИ ПОТОКОВ

`threadIdx` - номер нити в блоке

`blockIdx` - номер блока, в котором находится нить

`blockDim` - размер блока

Глобальный номер нити внутри сети:

`threadID = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x`

В общем (3D) случае:

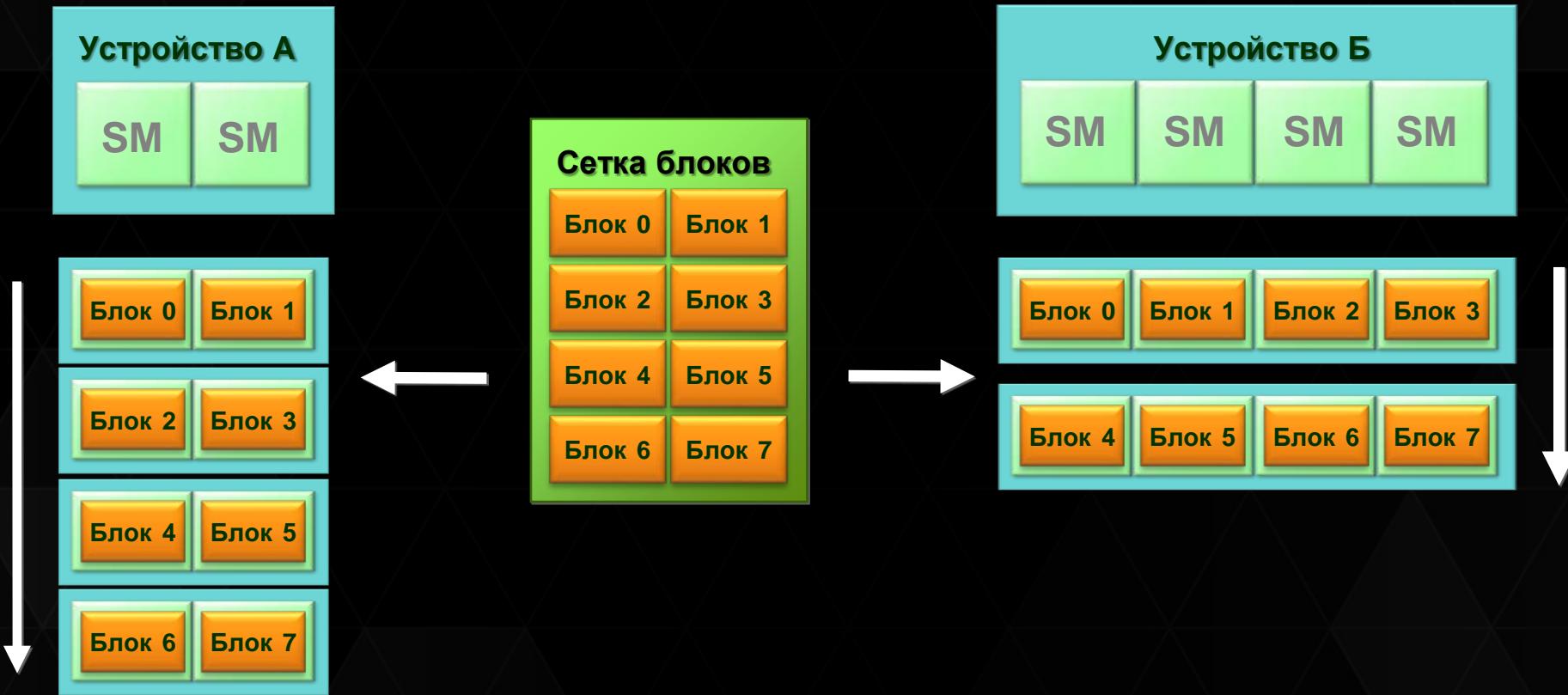
`threadIdx` - { `threadIdx.x`, `threadIdx.y`, `threadIdx.z` }

`blockIdx` - { `blockIdx.x`, `blockIdx.y`, `blockIdx.z` }

`blockDim` - { `blockDim.x`, `blockDim.y`, `blockDim.z` }

# ПОТОКИ И БЛОКИ ПОТОКОВ

## Запуск блоков на различных GPU



*Функция-ядро как параллельный код на GPU*

# ФУНКЦИЯ-ЯДРО

```
My_Kernel <<< nBlock, nThread,  
          nShMem, nStream >>> ( param )
```

**My\_Kernel** - название функции-ядра

**nBlock** - число блоков сети ( *grid* )

**nThread** - число нитей в блоке

**nShMem** - количество дополнительной разделяемой памяти,  
выделяемой на блок

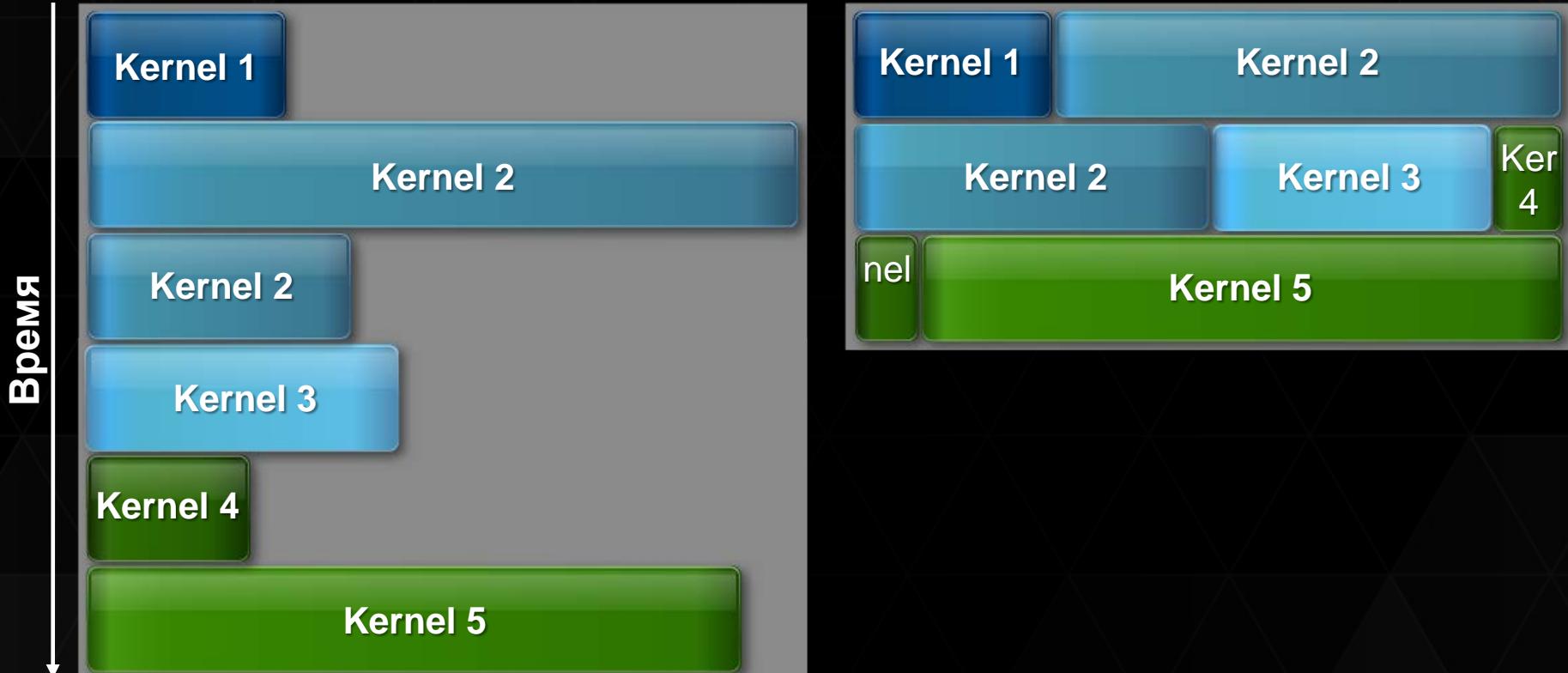
**nStream** - номер потока из которого запускается функция ядро

**cudaDeviceSynchronize()** - синхронизация потоков

# ПАРАЛЛЕЛЬНОЕ ВЫПОЛНЕНИЕ КОДА



# ВЫПОЛНЕНИЕ НЕСКОЛЬКИХ ФУНКЦИЙ-ЯДЕР



Последовательное исполнение

Параллельное исполнение

## Спецификатор функций

Спецификатор	Выполняется на	Может вызываться из
<code>_device_</code>	<code>device</code>	<code>device</code>
<code>_global_</code>	<code>device</code>	<code>host, device*</code>
<code>_host_</code>	<code>host</code>	<code>host</code>

\*только на устройствах с CC 3.5 и выше

## Спецификатор переменных

Спецификатор	Находится	Доступна	Вид доступа
<code>__device__</code>	<code>device</code>	<code>device/host</code>	R/W
<code>__constant__</code>	<code>device</code>	<code>device/host</code>	R/W
<code>__shared__</code>	<code>device</code>	<code>block</code>	<code>__syncthreads()</code> *
<code>__managed__</code>	<code>device</code>	<code>device/host</code>	RW**
<code>__restrict__</code>	-	<code>device/host</code>	R/W

\*на версии CUDA 9 возможна синхронизация (кооперация)  
отдельной группы нитей внутри блока

\*\*необходим режим UVA

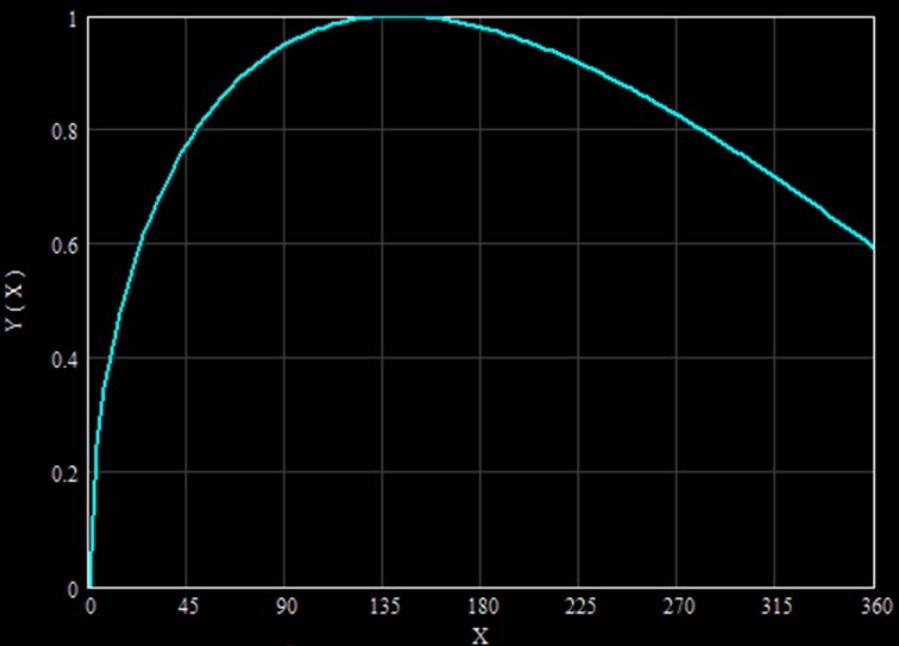
*Пример программы на CUDA*

# ПРИМЕР

## Параллельного вычисления функции $y(x)$

$$y_i = \sin(\sqrt{x_i}), \quad x_i = \frac{2\pi}{N} i, \\ i = 1, \dots, N$$

- ▶  $N = 1024 * 1024$
- ▶ 512 нитей в блоке, тогда 2048 блоков
- ▶ Массивы **dA** (device), **hA** (host)
- ▶ **cudaMalloc**, **cudaMemcpy**



# ПРИМЕР

## Код программы на CUDA ( 1 часть )

```
#include <stdio.h>

#define N (1024*1024)

__global__ void kernel ( float * dA )

{ int idx = blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;

  float x = 2.0f * 3.1415926f * (float) idx / (float) N;

  dA [idx] = sinf (sqrtf ( x ) );
}
```

# ПРИМЕР

## Код программы на CUDA ( 2 часть )

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

{float *hA, *dA;

hA = ( float* ) malloc ( N * sizeof ( float ) );

cudaMalloc ( (void**)&dA, N * sizeof ( float ) );

kernel <<< N/512, 512 >>> ( dA );

cudaMemcpy ( hA, dA, N * sizeof ( float ), cudaMemcpyDeviceToHost );

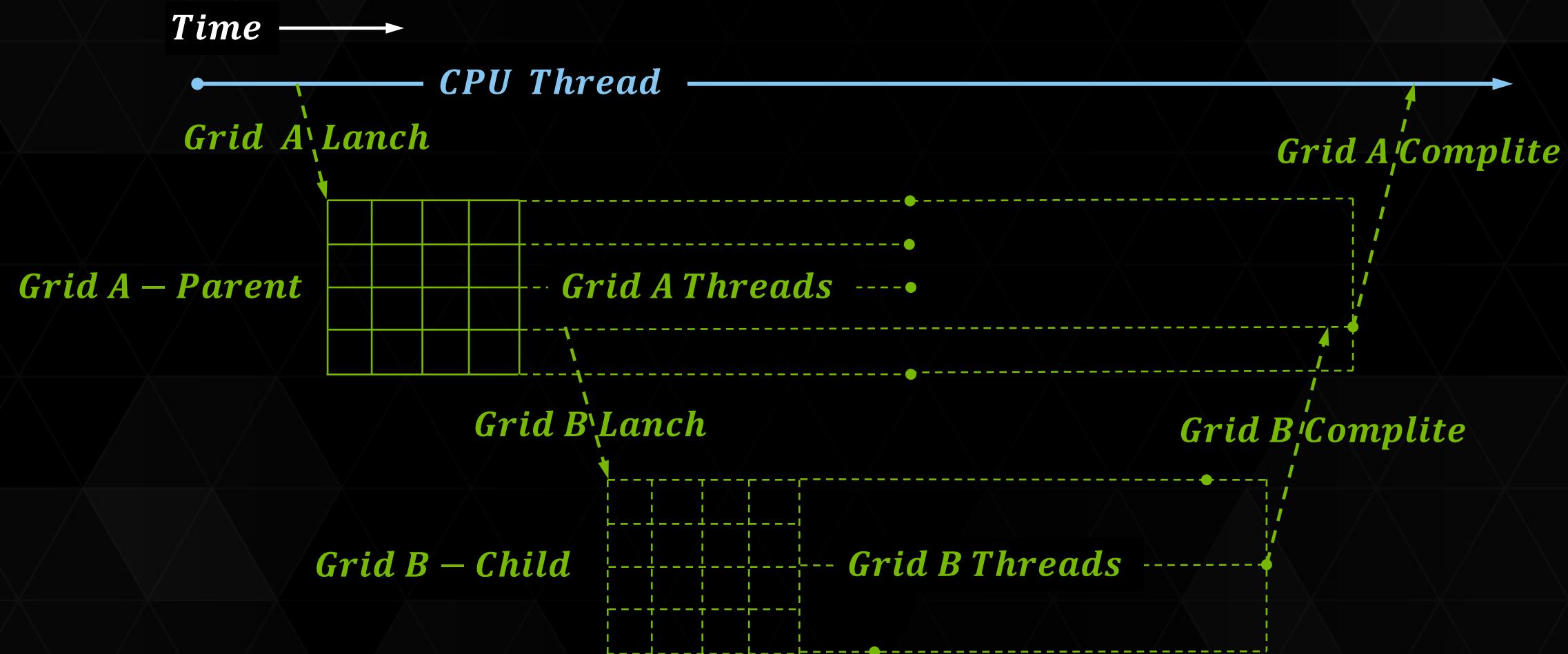
for ( int idx = 0; idx < N; idx++ ) printf ( "a[%d] = %.5f\n", idx, hA[idx] );

free ( hA ); cudaFree ( dA );

return 0;

}
```

# PARENT AND CHILD GRIDS



# ПРИМЕР

## Родительская и дочерняя функция-ядро

```
__global__ void child_launch (int *data)
{data[threadIdx.x] = data[threadIdx.x]+1;
}

__global__ void parent_launch (int *data)
{data[threadIdx.x] = threadIdx.x;
 __syncthreads ();
if (threadIdx.x == 0)
{child_launch <<< 1, 256 >>> (data);
 cudaDeviceSynchronize ();
}
 __syncthreads ();
}

void host_launch (int *data)
{parent_launch <<< 1, 256 >>> (data);
}
```

# ОШИБКИ

## Выделения памяти на GPU

```
cudaError_t errMem;  
  
errMem = cudaMalloc ((void**)&dA, N * sizeof ( float ));  
  
if (errMem != cudaSuccess)  
  
{fprintf (stderr, "Cannot allocate GPU memory: %s\n",  
cudaGetErrorString (errMem) );  
  
return 1;  
}
```

# ОШИБКИ

## Копирования данных «host» — «device»

```
cudaError_t errMem;

errMem = cudaMemcpy ( hA, dA, N * sizeof ( float ) ,
                     cudaMemcpyDeviceToHost );

if (errMem != cudaSuccess)
{
    fprintf (stderr, "Cannot copy data device/host : %s\n",
             cudaGetErrorString(errMem) );
}

return 1;
}
```

# ОШИБКИ

## Запуска функции-ядра

```
cudaError_t err;  
  
cudaDeviceSynchronize ( );  
  
err = cudaGetLastError ( );  
  
if (err != cudaSuccess)  
{fprintf (stderr, "Cannot launch CUDA kernel : %s\n",  
         cudaGetStringError(err) );  
  
return 1;  
}
```

# ОШИБКИ

## Синхронизации

```
cudaError_t errSync;  
  
errSync = cudaDeviceSynchronize( );  
  
if (errSync != cudaSuccess)  
{ fprintf(stderr, "Cannot synchronize CUDA kernel : %s\n",  
        cudaGetErrorString(errSync) );  
  
return 1;  
}
```