

CUDA Threads

Marc-Antoine Le Guen

de Julia

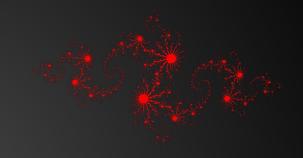
- Crear imagenes procedurales
- Libreria de imagenes para visualizar los resultados
- unsigned char (0-255), 1 o 4 canales(Nivel de gris o colores RGB).
- Cada pixel tiene una coordenada (x,y) en la imagen
 - En nuestro caso, la posición del píxel en la imagen representa la posición x,y en el espacio complejo
 - x=número real y=número imagino

de Julia

- Algoritmo
 - Para cada pixel
 - - complex(x,y)*complex(x,y)+C
 - Calcular iteraciones de la fórmula (1) y estudiar su comportamiento
 - Calculamos 200 iteraciones
 - Si diverge estamos **fuera** del conjunto de julia
 - fondo negro

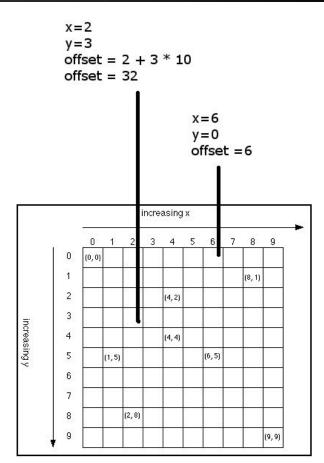
 $\sum_{n=0}^{200} Zn \le 1000$

- Si no diverge estamos **dentro** del conjunto de julio
 - Atribución de un color



de Julia

```
CPU - Kernel
void kernel ( unsigned char *ptr ) {
    for (int y=0; y<DIM; y++) {</pre>
         for (int x=0; x<DIM; x++) {</pre>
               int offset = x + y * DIM;
               int jv = julia(x, y);
               ptr [offset*4 + 0] = 255 * jv;
               ptr [offset *4 + 1] = 0;
               ptr [offset *4 + 2] = 0;
           ptr[offset*4 + 3] = 255;
```

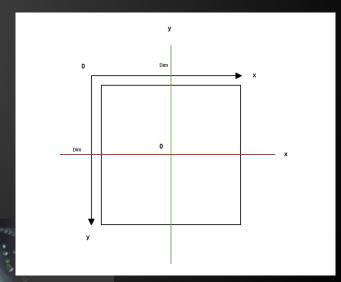


de Julia

- Cambiar de espacio imagen clásico hacia el espacio
 - O (float) (DIM/2 x)/(DIM/2) espacio entre [-1.0, 1.0]
 - Scale factor de zoom (1.5 unzoom) [-1.5, 1.5]

CPU - JuliaValue

```
int julia( int x, int y ) {
    const float scale = 1.5;
    float jx = scale * (float)(x - DIM/2)/(DIM/2);
    float jy = scale * (float)(y - DIM/2)/(DIM/2);
    cuComplex c(-0.8, 0.156);
    cuComplex a(jx, jy);
    int i = 0;
    for (i=0; i<200; i++) {
        a = a * a + c;
        if (a.magnitude2() > 1000)
            return 0;
    }
    return 1;
}
```



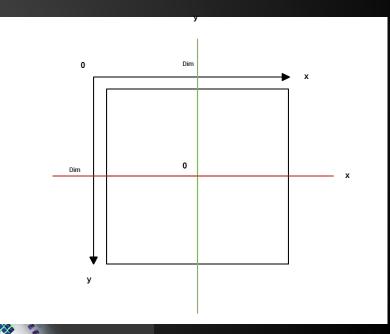
de Julia

Complex number

 $C = -0.8 + 0.158 \times i$

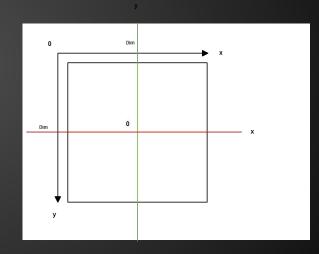
CPU - JuliaValue

```
int julia( int x, int y ) {
    const float scale = 1.5;
    float jx = scale * (float)(x - DIM/2)/(DIM/2);
    float jy = scale * (float)(y - DIM/2)/(DIM/2);
    cuComplex c(-0.8, 0.156);
    cuComplex a(jx, jy);
    int i = 0;
    for (i=0; i<200; i++) {
        a = a * a + c;
        if (a.magnitude2() > 1000)
            return 0;
    }
    return 1;
}
```



Segundo programa - Conjunto de Julia

CPU - JuliaValue int julia(int x, int y) { const float scale = 1.5; float jx = scale * (float)(x - DIM/2)/(DIM/2); float jy = scale * (float)(y - DIM/2)/(DIM/2); cuComplex c(-0.8, 0.156); cuComplex a(jx, jy); int i = 0; for (i=0; i<200; i++) { a = a * a + c; if (a.magnitude2() > 1000) return 0; } return 1; }



de Julia

CPU - Complex structure

```
struct cuComplex {
    float r;
    float i;
    cuComplex( float a, float b ) : r(a), i(b) {}
    float magnitude2( void ) {
        return r * r + i * i;
    }
    cuComplex operator*(const cuComplex& a) {
        return cuComplex(r*a.r - i*a.i, i*a.r + r*a.i);
    }
    cuComplex operator+(const cuComplex& a) {
        return cuComplex(r+a.r, i+a.i);
    }
};
```

de Julia

- Crear un imagen para el GPU y una para el CPU (visualizar el resultado)
- dim3 grid (DIM, DIM) el tercer parámetro está por defecto en 1
 - o definimos una cuadrícula en 2D de blocks del mismo tamaño de la imagen
 - 1 pixel = 1 block = 1 copia del kernel
 - o kernel<<<qrid,1>>>(gpu bitmap);
 - o Copiamos el resultado en cpu bitmap para usarlo...

GPU - main

```
unsigned chansigned char *cpu bitmap=(unsigned char*)malloc(sizeof(unsigned char)*DIM*DIM*4);

cudaMallocr *gpu bitmap;
u( (void**)&gpu bitmap, DIM*DIM*4 );

dim3 grid(DIM,DIM);
kernel<<<grid,1>>>( gpu_bitmap );

cudaMemcpy( cpu_bitmap, gpu_bitmap,DIM*DIM*4 , cudaMemcpyDeviceToHost ) );
cudaFree( gpu_bitmap );

//Visualizar cpu_bitmap
```

de Julia

- Crear un imagen para el GPU y una para el CPU (visualizar el resultado)
- dim3 grid (DIM, DIM) el tercer parámetro está por defecto en 1
 - o definimos una cuadrícula en 2D de blocks del mismo tamaño de la imagen
 - 1 pixel = 1 block = 1 copia del kernel
 - kernel<<<grid,1>>>(gpu bitmap);
 - o Copiamos el resultado en cpu bitmap para usarlo...

GPU - main

```
unsigned char *gpu_bitmap;
unsigned char *cpu_bitmap=(unsigned char*)malloc(sizeof(unsigned char)*DIM*DIM*4);
cudaMalloc( (void**)&gpu_bitmap, DIM*DIM*4 );

dim3 grid(DIM,DIM);
kernel<<<grid,1>>>( gpu bitmap );

cudaMemcpy( cpu_bitmap, gpu_bitmap,DIM*DIM*4 , cudaMemcpyDeviceToHost ) );
cudaFree( gpu_bitmap );

//Visualizar cpu_bitmap
```

de Julia

- Crear un imagen para el GPU y una para el CPU (visualizar el resultado)
- dim3 grid (DIM, DIM) el tercer parámetro está por defecto en 1
 - o definimos una cuadrícula en 2D de blocks del mismo tamaño de la imagen
 - 1 pixel = 1 block = 1 copia del kernel
 - kernel<<<grid,1>>>(gpu bitmap);
 - o Copiamos el resultado en cou bitmap para usarlo...

GPU - main

```
unsigned char *gpu_bitmap;
unsigned char *cpu_bitmap=(unsigned char*)malloc(sizeof(unsigned char)*DIM*DIM);
cudaMalloc( (void**)&gpu_bitmap, DIM*DIM);

dim3    grid(DIM,DIM);
kernel<<<grid,1>>>( gpu_bitmap );

cudaMemcpy( cpu bitmap, gpu bitmap,DIM*DIM , cudaMemcpyDeviceToHost ) );
cudaFree( gpu bitmap );

//Visualizar cpu_bitmap
```

Segundo programa - Conjunto de Julia

- Conversión simple del cálculo de Julia y de la estructura de datos
 - device
 - Código ejecutado en el device

GPU - JuliaValue GPU - Complex structure device int julia(int x, int y) { struct cuComplex { const float scale = 1.5; float r; float jx = scale * (float)(x - DIM/2)/(DIM/2); float i: float jy = scale * (float)(y - DIM/2)/(DIM/2); device cuComplex(float a, float b) : r(a), i(b) {} cuComplex c(-0.8, 0.156); device float magnitude2(void) { cuComplex a(jx, jy); return r * r + i * i; device cuComplex operator*(const cuComplex& a) { int i = 0; for (i=0; i<200; i++) { return cuComplex(r*a.r - i*a.i, i*a.r + r*a.i); a = a * a + c: if (a.magnitude2() > 1000) device cuComplex operator+(const cuComplex& a) { return cuComplex(r+a.r, i+a.i); return 0: return 1; };

de Julia

- Desaparecen los dos bucles de iteración
- Usamos los índices del blockldx corriente
 - o posición del píxel = posición del block en el grid
- Pasar de C CUDA puede ser así de fácil.

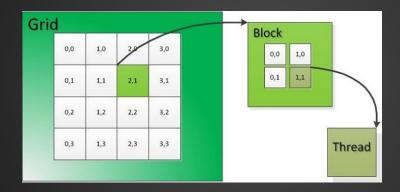
```
GPU - kernel
                                                               CPU - kernel
global void kernel( unsigned char *ptr ) {
                                                               void kernel ( unsigned char *ptr ) {
       // map from blockIdx to pixel position
                                                                      for (int y=0; y<DIM; y++)
       int x = blockIdx.x;
                                                                          for (int x=0; x<DIM; x++)
       int y = blockIdx.y;
                                                                            int offset = x + y * DIM;
       int offset = x + y * gridDim.x;
                                                                             int juliaValue = julia(x, y);
                                                                            ptr [offset] = 255 * juliaValue;
       // now calculate the value at that position
       int juliaValue = julia(x, y);
       ptr[offset] = 255 * juliaValue;
```



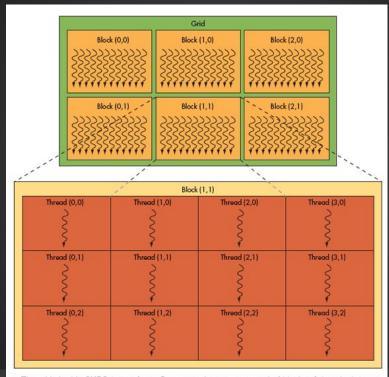
Threads

- N blocks es lo mismo que N copias de kernels
- add<<<N,1>>>(dev_a, dev_b, dev_c);
 - N blocks
 - 1 Thread
- N blocks x 1 thread/block = N parallel threads
- N/2 blocks x 2 threads/block = N parallel threads
- N/4 blocks x 4 threads/block = N parallel threads
- ...

Threads, Arquitectura



Threads



The grids in this CUDA layout for a 2D computation are composed of blocks of threads that can cooperate via shared memory.

Threads

- N blocks
 - o blockldx
- N threads
 - threadIdx

```
add<<<\N,1>>>(vec_a,vec_b,vec_c);

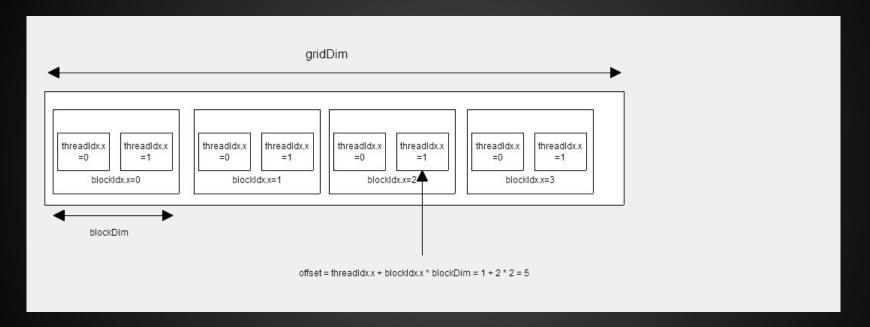
__global__ void add( int *a, int *b, int *c
)
{
    int tid = blockIdx.x;
    if(tid < N)
        c[tid] = a[tid] + b[tid];
}

add<<<1,N>>>(vec_a,vec_b,vec_c);

add<<<1,N>>>>(vec_a,vec_b,vec_c);

__global__ void add( int *a, int *b, int *c
)
{
    int tid = threadIdx.x;
    if(tid < N)
        c[tid] = a[tid] + b[tid];
}
</pre>
```

- N blocks max : 65 535 blocks por dimensión
- N threads: maxThreadsPerBlock 512 1024
- Definimos una cantidad máxima de thread a utilizar : MaxThreads
 - N cantidad de datos
 - Utilizaremos (N / MaxThreads) blocks con cada uno MaxThreads threads.
 - Problema N < MaxThreads
 - MaxThreads = 128
 - N=100
 - N/MaxThreads = 0
 - ((N+MaxThreads-1) / MaxThreads) blocks
 - Mínimo utilizaremos un block
 - N=128
 - (N+MaxThreads-1) / MaxThreads) = 255/128 = 1
 - N=100
 - O (N+MaxThreads-1) / MaxThreads) = 227/128 = 1
 - N = 130
 - (N+MaxThreads-1) / MaxThreads) = 257/128 = 2
 - Habrá más threads que datos 128 > 100 y 256 > 130
 - if (tid < N)



```
add<<((N+(Nthreads-1))/Nthread,Nthread>>(vec_a,vec_b,vec_c);

__global__ void add( int *a, int *b, int *c )
{
    int tid = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
    if(tid < N)
        c[tid] = a[tid] + b[tid];
}</pre>
```

- ((N+(Nthreads-1))/Nthread < 65 535 (Max Blocks Per Dimension)
- Nthread < maxThreadsPerBlock
- Problema

```
    N > 65 535 * maxThreadsPerBlock (1024)
    N > 67 107 840
```

```
Problema
```

```
add<<<((N+(Nthreads-1))/Nthread,Nthread>>>(vec_a,vec_b,vec_c);

__global__ void add(int *a, int *b, int *c)
{
    int tid = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
    if(tid < N)
        c[tid] = a[tid] + b[tid];
}</pre>
```

- ((N+(Nthreads-1))/Nthread < 65 535 (Max Blocks Per Dimension)
- Nthread < maxThreadsPerBlock
- Problema

```
    N > 65 535 * maxThreadsPerBlock (1024)
    N > 67 107 840
```

```
solución

add<<<((N+(Nthreads-1))/Nthread,Nthread>>>(vec_a,vec_b,vec_c);

__global__ void add( int *a, int *b, int *c )
{
    int tid = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
    while(tid < N) {
        c[tid] = a[tid] + b[tid];
        tid += blockDim.x * gridDim.x;
    }
}</pre>
```

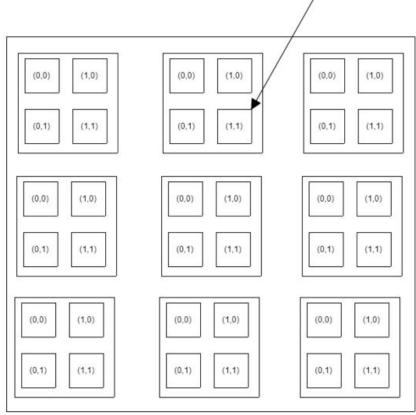
- blockDim * gridDim(copias del kernel) < N
- tid n° 0 trata el elemento n° 0 + elemento n° tid +blockDim.x * gridDim.x
- Ejemplo, : N = 1000, BlockDim*gridDim = 100
 - tid n° 1 -> elemento n° 1, 101, 201, 301, 401, 501, 601, 701, 801, 901
 - o tid n° 6 -> elemento n° 6, 106, 206, 306, 406, 506, 606, 706, 806, 906

```
__global__ void add( int *a, int *b, int *c )
{
    int tid = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
    while(tid < N) {
        c[tid] = a[tid] + b[tid];
        tid += blockDim.x * gridDim.x;
    }
}</pre>
```

Threads, Gener

 Dividimos la imágenes en bloques de threads





Dividimos la imágenes en bloques de threads

```
dim3 blocks (DIM/16,DIM/16);
dim3 threads (16,16);
while(1){
    kernel <<<br/>blocks,threads>>>( gpu_bitmap, ticks );
    ticks++;
    //copy gpu_bitmap -> cpu_bitmap
    //visualize cpu_bitmap
}
```

Dividimos la imágenes en bloques de threads

```
global void kernel ( unsigned char *ptr, int ticks ) {
       // map from threadIdx/BlockIdx to pixel position
       int x = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
       int y = threadIdx.y + blockIdx.y * blockDim.y;
       int offset = x + y * blockDim.x * gridDim.x;
       // now calculate the value at that position
       float fx = x - DTM/2:
       float fy = y - DIM/2;
       float d = sqrtf(fx * fx + fy * fy);
       float fact=16.0f;
       if(d<fact)</pre>
           fact =d:
       unsigned char color = (unsigned char) ((255.0f * cos(d/2.0f - ticks/8.0f))/(d/fact));
       ptr[offset*4 + 0] = 0;
       ptr[offset*4 + 1] = color*0.88f;
       ptr[offset*4 + 2] = color*0.92f;
       ptr[offset*4 + 3] = 255;
```

Dividimos la imágenes en blocks de threads

```
global void kernel ( unsigned char *ptr, int ticks ) {
       // map from threadIdx/BlockIdx to pixel position
       int x = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
       int y = threadIdx.y + blockIdx.y * blockDim.y;
       int offset = x + y * blockDim.x * gridDim.x;
       // now calculate the value at that position
       float fx = x - DIM/2;
       float fy = y - DIM/2;
       float d = sqrtf(fx * fx + fy * fy);
       float fact=16.0f;
       if(d<fact)</pre>
            fact =d:
       unsigned char color = (unsigned char)((255.0f * cos(d/2.0f - ticks/8.0f))/(d/fact))
       ptr[offset*4 + 0] = 0;
       ptr[offset*4 + 1] = color*0.88f;
       ptr[offset*4 + 2] = color*0.92f;
       ptr[offset*4 + 3] = 255;
```

Dividimos la imágenes en blocks de threads

```
global void kernel ( unsigned char *ptr, int ticks ) {
       // map from threadIdx/BlockIdx to pixel position
       int x = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
       int y = threadIdx.y + blockIdx.y * blockDim.y;
       int offset = x + y * blockDim.x * gridDim.x;
       // now calculate the value at that position
       float fx = x - DTM/2:
       float fy = y - DIM/2;
       float d = sqrtf(fx * fx + fy * fy);
       float fact=16.0f;
       if(d<fact)</pre>
            fact =d:
       unsigned char color = (unsigned char)((255.0f \star cos(d/2.0f - ticks/8.0f))/(d/fact));
       ptr[offset*4 + 0] = 0;
       ptr[offset*4 + 1] = color*0.88f;
       ptr[offset*4 + 2] = color*0.92f;
       ptr[offset*4 + 3] = 255;
```

