## Введение в параллельные вычисления

Лекция 12. NVIDIA CUDA (часть 2)

KC-40, KC-44 PXTY

Преподаватель Митричев Иван Игоревич, к.т.н., ассистент кафедры ИКТ

### Где мне найти Compute Capability для моей видеокарты?

**Compute Capability** (**CC**) = SM version

https://developer.nvidia.com/cuda-gpus

## Соответствие первой цифры Compute Capability и архитектуры SM устройств

- 7 Volta
- 6 Pascal
- 5 Maxwell
- 3 Kepler
- 2 Fermi
- 1 Tesla

#### Блоки, SМы...

# Варианты воск block block block block block

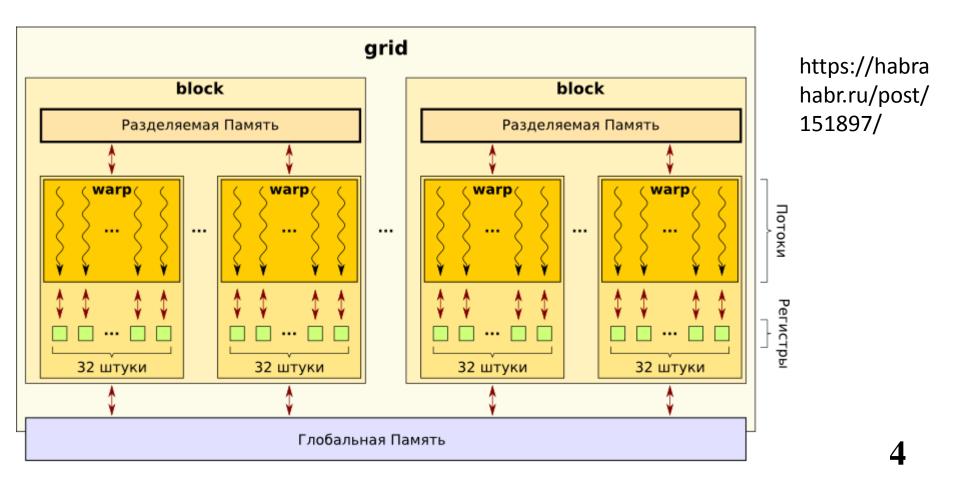
Рис. 3. Блоки и мультрипроцессоры (SM).

"Все потоки каждого блока запускаются строго на одном SM, поэтому имеют доступ только к его ресурсам. Однако, на одном SM может запускаться более одного блока (см. Рис.3), и ресурсы будут разделятся между ними поровну"

https://habrahabr.ru/post/151897/

#### Как осуществляется доступ в память?

В каждый момент времени 1 потоковый мультипроцессор (SM) (вспомним, на нем для исполнения находится определенное число блоков, но блок не может разделяться для исполнения по нескольким SM!) исполняет 1 warp (32 потока). Исполнение бОльшего числа потоков на SM осуществляется переключением контекста (аналогично в ОС организована мультизадачность) – т.е., последовательным выбором разных/одних и тех же warp.

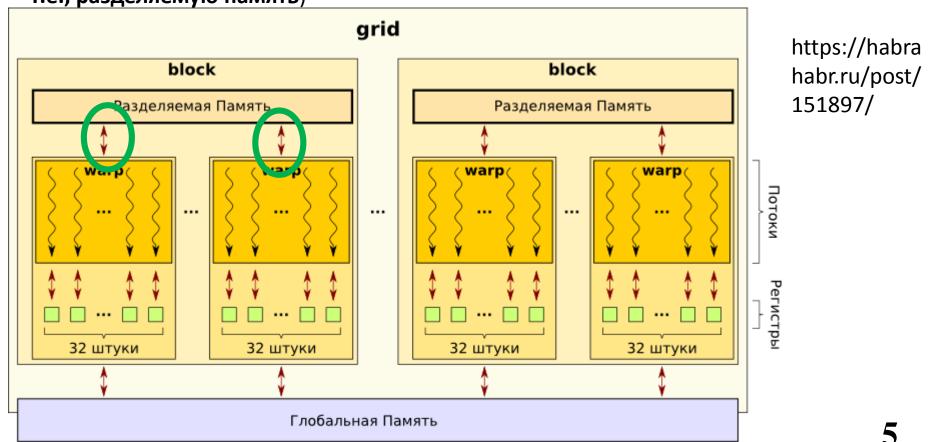


#### Как осуществляется доступ в память?

Может случиться так, что некоторые warp уже закончили свою работу, а остальные – еще нет. Если следующее действие в вашем коде на устройстве предполагает, что предыдущая операция полностью завершена всеми потоками (например, первое действие сложение матриц C=A+B, второе D=C\*E), то между ними необходимо синхронизация!!!

\_\_syncthreads(); // -> на устройстве (синхронизируем все потока внутри блока.

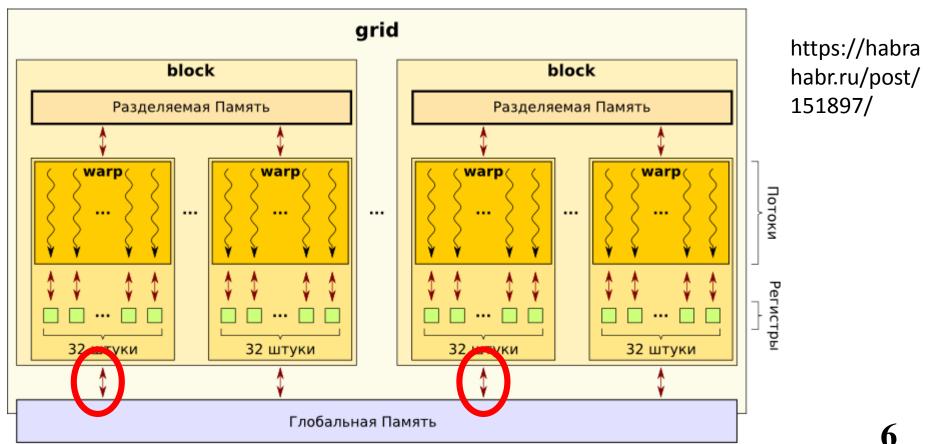
T.e., разделяемую память)



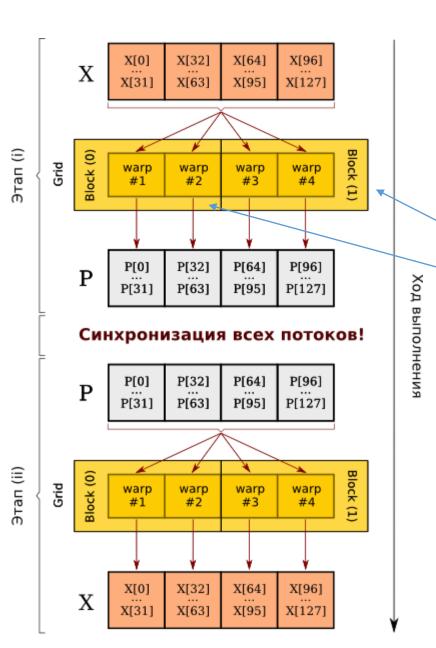
#### Как осуществляется доступ в память?

\_syncthreads(); // -> на устройстве (синхронизируем все потока внутри блока)

А как синхронизировать все блоки? (т.е., состояние глобальной памяти)



#### Пример: ошибочный доступ к глобальной памяти



Пусть в глобальной памяти адаптера выделены два участка: под массивы X[] и P[] по 128 элементов. Пусть массив X[] записывается с хоста (центральным процессором из оперативной памяти компьютера). Создадим grid из двух блоков по 64 потока в каждом — то есть всего 128 потоков (см. Рис.4).

два блока

#### Тест:

Этап (i): каждый поток с номером *j* будет складывать между собой все элементы массива **X**[], записывая результат в **P**[j]. Этап (ii): каждый *j*-ый поток начнет суммирование всех элементов массива **P**[], записывая их в соответствующие **X**[j].

https://habrahabr.ru/post/151897/

7

# Пример: ошибочный доступ к глобальной памяти (среднее арифметическое элементов)

```
_global__ void Kernel(float *X, float *P)
const int N = 128; // Число элементов и используемых потоков в
константе.
const int index = threadIdx.x + blockIdx.x*blockDim.x; // Номер потока.
float a; // Аккумулятор в регистре. Каждому потоку свой.
/* этап (i): */
a = X[0];
for(int j = 1; j < N; ++j) // Собственно, цикл суммирования
  a += X[i];
P[index] = a / N; // Отнормируем, чтобы не получалось больших чисел.
/* конец этапа (i). */
/* этап (ii): */
a = P[0];
for(int j = 1; j < N; ++j) // Собственно, цикл суммирования
  a += P[i];
X[index] = a / N; // Отнормируем, чтобы не получалось больших чисел.
/* конец этапа (ii). */
} // Результат: в массиве X периодически части элементов по 32 штуки
неверно рассчитаны! (не все элементы равны). warp!
```

#### Пример: ошибочный доступ к глобальной памяти

Следующий код может давать ошибочный результат, но уже не в пределах warp, а сразу целого блока:

```
__global__ void Kernel(float *X, float *P) {
...
/* конец этапа (i). */
__syncthreads();
/* этап (ii): */
... }
```

#### Пути синхронизации данных между блоками

- 1) Разделить код на две kernel-функции
- 2) Придумать собственный механизм синхронизации объявить атомарную/глобальную переменную, которая бы хранила число потоков, который завершили первый этап.

\_\_device\_\_ int blockcounter;
....
\_\_syncthreads();
atomicAdd(&blockcounter,1);

В CUDA блоки могут выполняться даже последовательно (нет никаких правил относительно их одновременного выполнения). Поэтому, любые глобальные барьеры типа 1 или 2 скажутся на производительности. 1 – оптимальный вариант.

3) CC 6.x и выше – кооперативные группы потоков. grid\_group g = this\_grid(); g.sync();

#### https://habrahabr.ru/post/151897/

https://devtalk.nvidia.com/default/topic/526338/synchronize-all-blocks-in-cuda/https://stackoverflow.com/questions/6404992/cuda-block-synchronization