Programmation CUDA Mémoire partagée, divergence, synchronisation

Oguz Kaya

Maître de Conférences Université Paris-Saclay et l'Équipe ParSys du LRI, Orsay, France





Objectifs

- Zoom sur l'architecture mémoire d'un GPU
- Utilisation de la "shared-memory" pour accès mémoire rapide
- Synchronisation de threads
- Concept de divergence pour la gestion efficace des branchements



Architecture mémoire d'un GPU

- 2 Utilisation de la mémoire partagée
- 3 Divergence

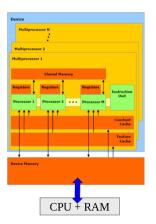




- Architecture mémoire d'un GPU
- 2 Utilisation de la mémoire partagée
- 3 Divergence

Architecture mémoire d'un GPU

Il y a beaucoup de types de mémoire dans un GPU.

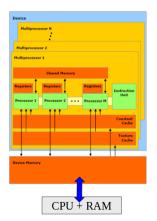


- Mémoire globale (RAM): 8-48Go, 500-2000
 Go/s, 300-400 cycles par accès
- Registres: 65536/SM, acces immédiat (1/cycle)
- Cache L1: 64-192Ko/SM, ≈ 4 cycles par accès
- Cache L2: 8-40Mo, latence/bande passente pire que L1
- Constant cache: Mémoire constante par SM



Architecture mémoire d'un GPU

Il y a beaucoup de types de mémoire dans un GPU.



- Mémoire partagée (shared memory):
 - Partagée par tous les threads d'un bloc
 - 32-128Ko/SM
 - Technologie pareil que cache L1
 - Latence ≈ 4 cycles/accès
 - Bande passante comparable aux registres
 - Pas besoin de coalescence (aussi performant)
 - Peut se concurrencer avec la capacite du L1 (e.g., unified L1+shared memory)



- Architecture mémoire d'un GPU
- 2 Utilisation de la mémoire partagée
- 3 Divergence

Exemple: Calcul de puissance dans un tableau

```
#include <cstdio>
#include "cuda.h"
#define N 1024
#define BLOCKSIZE 128
float A[N]:
__device__ float dA[N]:
--global-- void powerArray(int n. int k)
  if (i < n) {
    float c = 1.0:
    for (int i = 0: i < k: i++) { c *= dA[i]: }
    dA[i] = c
int main(int argc, char **argv)
  for (int i = 0: i < N: i++) { A[i] = i: }
  // Copier le tableau vers le GPU
  cudaMemcpvToSymbol(dA, A, N * sizeof(float), 0.
      cudaMemcpvHostToDevice):
  int blockSize = 128:
  int numBlocks = N / blockSize:
  if (N % blockSize) numBlocks++:
  powerArray <<< numBlocks . blockSize >>> (N. 4):
  // Recopier le tableau vers le CPU
  cudaMemcpyFromSymbol(A, dA, N * sizeof(float), 0,
      cudaMemcpyDeviceToHost);
  printf("%lf\n", A[2]):
  return 0:
```

- Blocs/threads 1D
- Chaque thread met à jour 1 élément avec k multiplications
- dA[i] est accédé k fois. Peut-on faire mieux?
 - Mettre dA[i] dans un registre (i.e.,
 float temp = dA[i];)
 - Utiliser la mémoire partagée





Exemple: Calcul de puissance dans un tableau

```
#include <cstdio>
#include "cuda.h"
#define N 1024
#define BLOCKSIZE 128
float A[N];
__device__ float dA[N]:
__global__ void powerArray(int n, int k)
  int i = threadIdx.x + blockIdx.x * blockDim.x;
  // BLOCKSIZE == blockDim.x
  --shared -- float data[BLOCKSIZE]:
  if (i < n) {
    data[threadIdx.x] = dA[i]:
    float c = 1.0:
    for (int j = 0; j < k; j++) {
      c *= data[threadIdx.x]:
    dA[i] = c:
int main(int argc. char **argv)
  powerArray <<< numBlocks, blockSize >>> (N, 4);
  printf("%1f\n", A[2]):
  return 0:
```

- Le préfixe <u>__shared</u>__ pour définir un tableau en shared memory
- La taille doit être une constante connue en temps de compilation (donc impossible d'utiliser blockDim.x)
- dA[i] est accédé 1 fois puis réutilisé k fois en shared memory.
- Tableau est libéré quand le bloc termine donc pas besoin de désallouer.
- Utiliser __syncthreads() pour attendre tous les threads dans le bloc, avant d'utiliser les données chargées.



- Architecture mémoire d'un GPU
- 2 Utilisation de la mémoire partagée
- 3 Divergence

Branchements dans un kernel GPU

Les threads sont exécutés par des groupes de 32 dans un warp.

- Tous les threads exécute la même instruction simultanement.
- S'il y a un branchement: if (cond) f(); else g();
 - Si tous les threads dans un warp satisfont cond, ils exécutent seulement f() simultanement.
 - Si tous les threads dans un warp echouent cond, ils exécutent seulement g() simultanement.
 - S'il y a au moins un thread qui satisfait cond et au moin un threads qui échoue cond
 - D'abord f() est exécutée par ceux qui satisfont cond, le reste s'endorment.
 - Après g() est exécutée par ceux qui échouent cond, le reste s'endorment.
 - Le temps total d'exécution du warp est donc la somme des deux.



Exemple: Deux types de divergences

```
..device.. void kernel() {
    // ...
    // Divergence 1
    if (threadIdx.x % 2 = 0) {
        f();
    } else {
        g();
    }/ ...
    // Divergence 2
    if (threadIdx.x < SIZE / 2) {
        f();
    } else {
        g();
    }
}// ...
```

- Supposons f() et g() prennent F et G secondes respectivement dans l'exécution par un thread.
- Divergence 1 concerne tous les warps, donc le temps total d'exécution de chaque warp sera F + G.
- Divergence 2 concerne un seul warp parmi tous, chaque autre warp prend soit F soit G secondes dans l'exécution.





Exemple: Deux types de divergences

- Pour de bonnes performances, il faut
 - soit éviter les branchements au maximum
 - soit les réaliser de manière que peu de warps divergent dans l'exécution.



Contact

Oguz Kaya Université Paris-Saclay and LRI, Paris, France oguz.kaya@Iri.com www.oguzkaya.com