## Оптимизация CUDA программ

Лекция 7 (повторение)

## **Kepler GK110**

Архитектура 7.1 миллиарда транзисторов 15 SMX мультипроцессоров 6 GB памяти > 1 TFLOP FP64 1.5 MB L2 кэш 384-bit GDDR5 PCI Express 3



### **SMX**: основные компоненты

#### Состав SMX:

- 192 ядра
- 64 DP Unit
- 32 LD/ST Unit
- 32 SFU
- 64 КБ L1 кэш/ разделяемая память
- 16 текстурных процессоров
- 48 КБ read-only кэша
- 65536 32-битных регистра
- 4 warp scheduler
- 8 dispatch unit
- Кэш инструкций



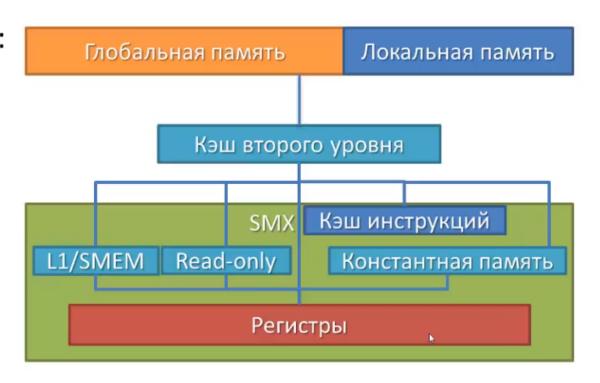
### Иерархия памяти

#### Чем можно управлять:

- Глобальная память
- Разделяемая память

#### Косвенно или частично:

- Локальная память
- Регистры
- L1 кэш
- Read-only кэш



### Конфигурация сетки

### Сетка – распределение нитей в блоках

- Две основных причины:
  - ✓ Дать достаточно параллельных задач мультипроцессору
  - ✓ Распределить работу между мультипроцессорами
- Что необходимо помнить:
  - √ Количество нитей на блок
  - √ Количество блоков
  - √ Количество работы на блок

## Занятость устройства

# Занятость устройства (Оссирапсу): количество конкурентно-исполняемых нитей на SMX

- Может быть выражено как количество нитей (варпов)
- Или как процент от максимального количества нитей

### Определяется несколькими факторами:

- Количество регистров на одну нить
  - ✓ Регистры SMX делятся среди нитей
- Объем разделяемой памяти на блок
  - ✓ Разделяемая память SMX делится среди блоков

#### Ресурсы Kepler SMX:

- -64k 32-х битных регистров
- -До 48 КБ разделяемой памяти
- -До 2048 конкурентных нитей
- -До 16 конкурентных блоков

## Размеры блоков

### Размер блока кратен размеру варпа

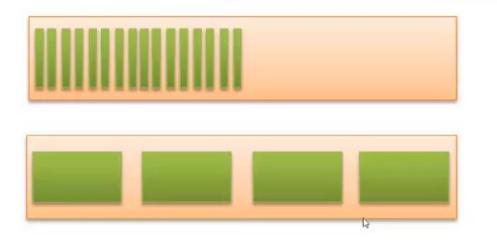
 Даже, если вы запрашиваете меньше нитей, он все-равно аппаратно округляется

## Блоки могут быть слишком маленькими

- SMX может выполнять одновременно до 16 блоков
  - Лимит блоков может ограничивать производительность

#### Ресурсы SMX:

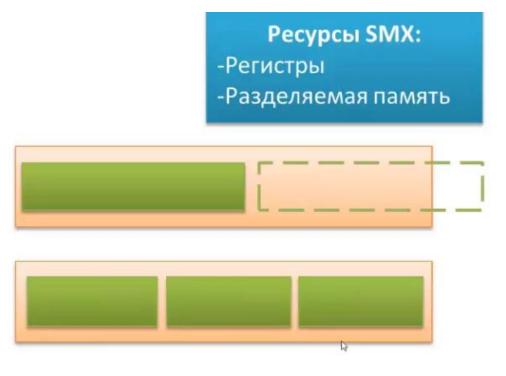
- -Регистры
- -Разделяемая память



## Размеры блоков

### Блоки могут быть слишком большими

- Эффект квантования:
  - ✓ Достаточно ресурсов SMX для дополнительных нитей, но недостаточно для еще одного большого блока
  - √ Блок не начинает выполняться, пока нет достаточного количества ресурсов для всех его нитей



## Размеры блоков

### Блоки могут быть слишком большими

- Эффект квантования:
  - ✓ Достаточно ресурсов SMX для дополнительных нитей, но недостаточно для еще одного большого блока
  - √ Блок не начинает выполняться, пока нет достаточного количества ресурсов для всех его нитей



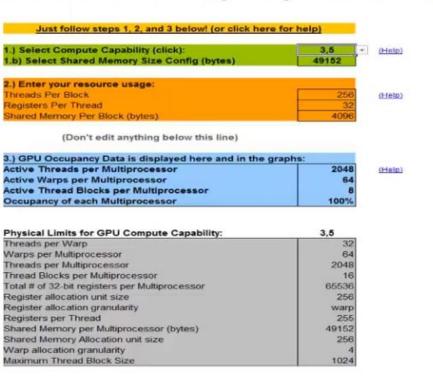
## Occupancy calculator

#### Поставляется с SDK

- CUDA Samples -> documentation -> CUDA Occupancy Calculator
  Помогает рассчитать теоретическую занятость устройства исходя из указанных параметров:
  - Архитектура
  - Конфигурация SMEM/L1
  - Количество нитей в блоке
  - Количество регистров на нить
  - Количество разделяемой памяти на блок

## Occupancy calculator

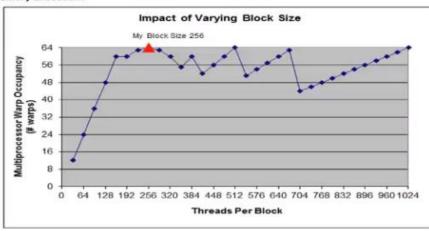
#### CUDA GPU Occupancy Calculator



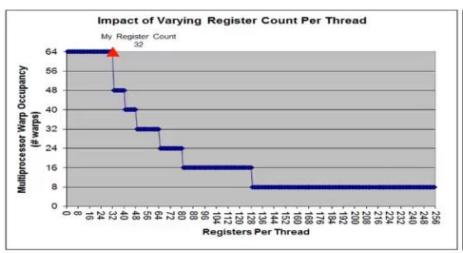
Click Here for detailed instructions on how to use this occupancy calculator.

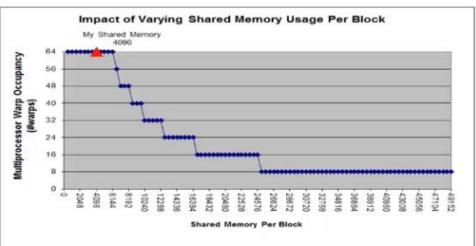
For more information on NVIDIA CUDA, visit http://developer.nvidia.com/cuda

Your chosen resource usage is indicated by the red triangle on the graphs. The other data points represent the range of possible block sizes, register counts, and shared memory allocation.



## Occupancy calculator





### Рекомендации

### Размер блоков:

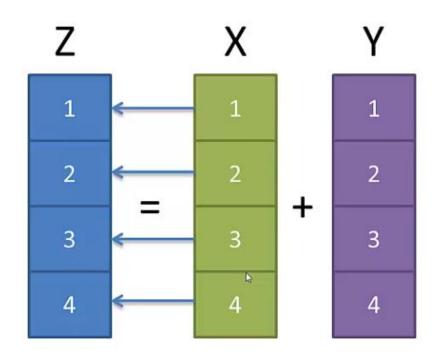
- Начинайте с 128-256 нитей на блок
  - ✓ Увеличивайте, или уменьшайте в зависимости от вашей функции
- Кратны размеру варпа
- Если занятость устройства критична:
  - ✓ Проверьте, количество требуемых ресурсов регистры и разделяемая память

#### Размер сетки

- 1000 или больше блоков
  - ✓ Равномерное распределение работы по всему GPU
  - ✓ Код будет готов для исполнения на разных поколениях GPU (в том числе и будущих)

### Сложение векторов

Загрузить элемент массива X из глобальной памяти
Загрузить элемент массива Y из глобальной памяти
Сложить элементы
Выгрузить результат в глобальную память



### Сложение векторов

Загрузить первый элемент массива X из глобальной памяти

Загрузить второй элемент массива X из глобальной памяти

Загрузить первый элемент массива Ү из глобальной памяти

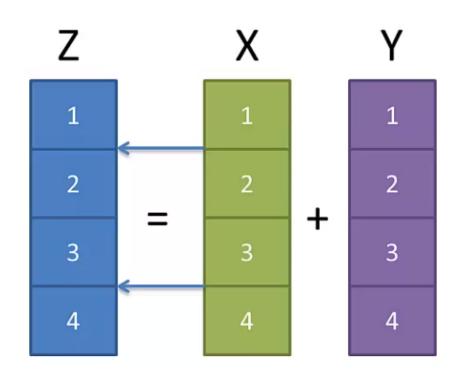
Загрузить второй элемент массива Y из глобальной памяти

Сложить первые элементы

Сложить вторые элементы

Выгрузить результат первого сложения в глобальную память

Выгрузить результат второго сложения в глобальную память



## Параллелизм инструкций

### Латентность инструкций ≈ 11 тактов

• Требуется 44 варпа для покрытия латентности

### На 192 ядра есть всего 4 warp scheduler'a

- Каждый из них исполняет сразу 2 инструкции для своего варпа (если возможно)
  - √ В случае если нет параллелизма на уровне инструкций (ILP) загружены только 128 ядер

#### ILP позволяет

- выиграть дополнительные 10-30% производительности
- снизить количество используемых ресурсов

## Параллелизм инструкций

### Как обеспечить параллелизм?

- Нити должны рассчитывать значения нескольких выходных переменных одновременно
- Использовать #pragma unroll для циклов внутри ядра
- Разделять инструкции загрузки (сохранения) данных из глобальной памяти и вычислений

Каждая нить рассчитывает значение одного элемента

```
C:\ProgramData\NVIDIA Corporation\CUDA Samples\v5.5\0_Simple\matrixMul\...\6./bin/win32/Deb...
[Matrix Multiply Using CUDA] - Starting...
GPU Device 0: "GeForce GTX 460" with compute capability 2.1
MatrixA(320,320), MatrixB(640,320)
Computing result using CUDA Kernel...
done
Performance= 103.08 GFlop/s, Time= 1.272 msec, Size= 131072000 Ops, WorkgroupSiz
e= 256 threads/block
Checking computed result for correctness: Result = PASS
Note: For peak performance, please refer to the matrixMulCUBLAS example.
```

```
for (int a = aBegin, b = bBegin; a <= aEnd; a +=
astep, b += bstep){
    __shared__ float As[BLOCK_SIZE][BLOCK_SIZE];
    __shared__ float Bs[BLOCK_SIZE][BLOCK_SIZE];
    As[ty][tx] = A[a + wA * ty + tx];
    Bs[ty][tx] = B[b + wB * ty + tx];
   As[ty+8][tx] = A[a + wA * (ty+8) + tx];
    Bs[ty+8][tx] = B[b + wB * (ty+8) + tx];
   __syncthreads():
   #pragma unroll
    for (int k = 0; k < BLOCK_SIZE; ++k){
        Csub[0] += As[ty][k] * Bs[k][tx];
        Csub[1] += As[ty+8][k] * Bs[k][tx];
   __syncthreads();
int c = wB * BLOCK_SIZE * by + BLOCK_SIZE * bx:
C[c + wB * ty + tx] = Csub[0];
C[c + wB * (ty+8) + tx] = Csub[1];
```

- Каждая нить рассчитывает значение двух элементов
- Приростпроизводительности 24%

```
C:\ProgramData\NVIDIA Corporation\CUDA Samples\v5.5\0_Simple\matrixMul\../../bin/win32/Deb...
[Matrix Multiply Using CUDA] - Starting...
GPU Device 0: "GeForce GTX 460" with compute capability 2.1
MatrixA(320,320), MatrixB(640,320)
Computing result using CUDA Kernel...
done
Performance= 128.61 GFlop/s, Time= 1.019 msec, Size= 131072000 Ops, WorkgroupSiz
e= 128 threads/block
Checking computed result for correctness: Result = PASS
Note: For peak performance, please refer to the matrixMulCUBLAS example.
```