

南开大学

计算机学院

并行程序设计实验报告

高斯消去法的 GPU 编程

姓名:姚知言

年级: 2022 级

专业:计算机科学与技术

指导教师:王刚

摘要

本次实验围绕 GPU 编程进行学习和时间,第一部分在 Intel Devcloud 网站上学习了 oneAPI 和 SYCL 等相关 GPU 编程知识及范式。第二部分尝试进行了 CUDA 的高斯消元编程。

关键字: 并行, GPU, oneAPI, SYCL, CUDA

绿目

一, I₁	ntel De	levCloud 网站学习	1
(-)	oneA	API Intro	1
	1.	学习笔记	1
	2.	练习完成结果	2
(二)	SYCI	L Program Structure	2
	1.	学习笔记	2
	2.	练习完成结果	5
(三)	Unifie	ied Shared Memory	5
	1.	学习笔记	5
	2.	练习完成结果	6
(四)	Optio	onal: SYCL Sub Groups	8
	1.	学习笔记	8
	2.	练习完成结果	9
二、	斯消元	亡法在 CUDA 中的优化	9
(-)	算法证	设计	9
(二)	编程等	实现	9
(三)	性能测	测试	12
三、总	結		12

一、 Intel DevCloud 网站学习

(→) oneAPI Intro

1. 学习笔记

a) oneAPI

在当前环境下,由于没有通用的编程语言或 API,不同的硬件结构往往需要使用不同的语言和库进行编程,这将大大增加开发人员的学习成本,降低复用性。

oneAPI 通过提供统一的编程模型来简化不同模型开发的成本。它为我们提供了用于表达并行性的统一和简化的语言和库,并在一系列硬件(包括 CPU、GPU、FPGA)上提供的原生高级语言性能,如图1所示。

b) SYCL

SYCL 是一项 Khronos 标准,是基于 OpenCL 构建的 C++ 异构并行编程框架。SYCL 的发明不仅减轻了程序员的学习压力,更使得编译器能够更好的分析和优化程序。

c) DPC++

数据并行 C++ (DPC++) 是 one API 的 SYCL 编译器实现,结合了 C++ 和 SYCL 的优势。DPC++ 可以在主机上调用 SYCL 程序,并将计算卸载到加速器。这一功能由程序员来调控,通过使用熟悉的 C++ 和库结构,并添加一些功能,如用于工作目标的队列、用于数据管理的缓冲区和用于并行性的 parallel for,指示应卸载计算和数据的哪些部分。

d) OneAPI 的 HPC 单结点工作流

整体结构如图2所示。加速代码可以通过 SYCL 或指令编写。通过 DPC++ 可以完成从 CUDA 到 SYCL 的迁移。Fortran 可以在 OpenMP 中使用指令的样式。C++ 程序扩展了基于指令的样式选项,此外,OpenCL 应用程序可以保留 OpenCL 语言或迁移到 SYCL。

e) OneAPI 编程模型

分为平台模型,执行模型,内存模型和内核编程模型四个类型。

平台模型基于 SYCL 平台模型。通常是执行程序主要部分(特别是应用程序作用域和命令组作用域)的基于 CPU 的系统。

执行模型基于 SYCL 执行模型,主要作用为定义并指定代码(称为内核)如何在设备上执行以及与控制主机交互,通过命令组协调主机和设备之间的执行和数据管理。

内存模型基于 SYCL 内存模型, 定义了主机和设备如何与内存交互, 协调主机和设备之间的内存分配和管理, 从而适应不同主机和设备配置。

内核编程模型基于 SYCL 内核编程模型。它支持主机和设备之间的由程序员指定的显式并 行执行方式。

f) SYCL 程序的编译与运行

通常,在本地环境下运行 oneAPI SYCL 程序,需要通过以下步骤。

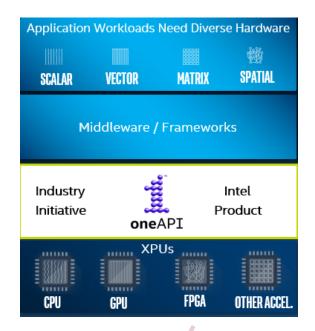


图 1: oneAPI

运行 SYCL 程序

source /opt/intel/inteloneapi/setvars.sh

2 | icpx −fsycl simple.cpp −o simple

3 ./simple

2. 练习完成结果

该部分练习完成结果如图3和图4所示。

(二) SYCL Program Structure

1. 学习笔记

a) 设备

设备可以实现 oneAPI 的系统加速器,包含用于查询有关设备的信息的成员函数。设备类常用于创建多个设备的 SYCL 程序。

b) 设备选择器

主要作用是在运行时选择特定设备,以根据用户的个性化需求执行内核。

c) 队列

队列用于提交要由 SYCL 运行时执行的命令组,是一种将工作提交到设备的机制。一个队列映射到一个设备,多个队列可以映射到同一设备,如图5所示。

d) 内核

内核类在调用内核调度函数的时候调用, 封装了用于在实例化命令组时在设备上执行代码的方法和数据。

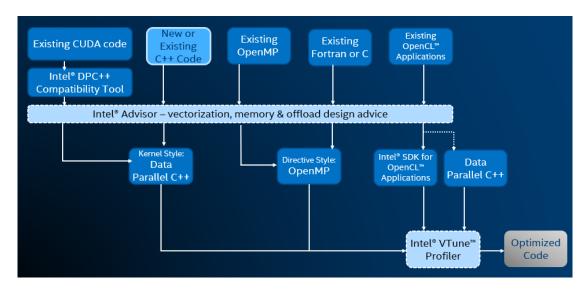


图 2: OneAPI 的 HPC 单结点工作流

图 3: oneAPI intro 练习完成结果 1

图 4: oneAPI intro 练习完成结果 2

图 5: 队列的工作机制

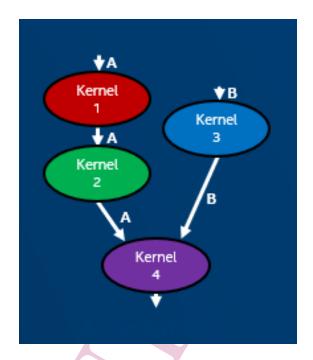


图 6: 访问器的数据以来关系

e) SYCL 语言运行

SYCL 语言运行由 C++ 类,模板和库构成。

应用程序作用域和命令组作用域在主机上执行,可以使用全部的 c++ 功能。内核在设备上执行,可以执行的 c++ 功能存在限制。

f) 并行内核

分为基本并行内核和 ND-Range 并行内核(一个 for 循环的简单形式)。内核对于卸载 for 循环使其同步并行执行非常有意义。

g) 缓冲区与访问器

缓冲区将数据封装在设备和主机的 SYCL 应用程序中,通过访问器访问。如图6所示,访问器在 SYCL 图中创建对内核执行进行排序的数据依赖关系。如果两个内核使用相同的缓冲区,则第二个内核需要等待第一个内核完成以避免争用条件。

图 7: SYCL Program Structure 练习完成结果 1

图 8: SYCL Program Structure 练习完成结果 2

h) 主机访问器与缓冲区销毁

使用主机缓冲区访问目标的访问器。在命令组范围之外创建的,并且其访问到的数据将在主机上可用。这些用于通过构造主机访问器对象将数据同步回主机。缓冲区销毁是将数据同步回主机的另一种方法。

i) 自定义设备选择器

可以通过自己的需求,选择特定供应商/名称/优先级的设备。

2. 练习完成结果

该部分代码实现如图7所示,运行结果如图8所示。

(三) Unified Shared Memory

1. 学习笔记

统一共享内存(USM)是 SYCL 中的一种内存管理。USM 通过基于指针的方法,使用 c 语言中的 malloc 或者 c++ 语言中的 new 进行内存分配,并移植现有代码到 SYCL。是否使用

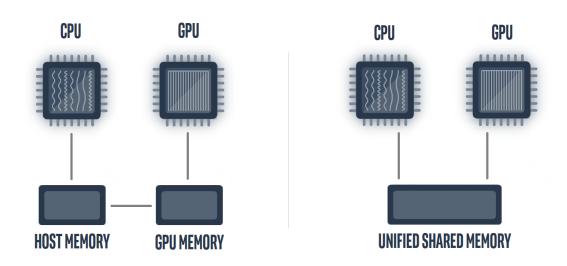


图 9: 是否使用 USM 的区别

USM 的区别如图9所示。

USM 的类型有以下几种,显式的设备上的分配 malloc_device (仅可以在设备上访问),隐式的主机上的分配 malloc_host (可以在设备和主机上访问),隐式的共享分配 malloc_shared (可以在设备和主机上访问)。

a) 语法

运行 SYCL 程序

```
//以共享分配为例
//分配方式1
int *data = malloc_shared<int>(N, q);
//分配方式2
int *data = static_cast<int *>(malloc_shared(N * sizeof(int), q));
//释放方式
free(data, q);
```

b) 解决数据依赖的方式

- q.wait(): 在上一个任务执行完再开始下一个任务。
- in order queue: 规定任务执行顺序。
- depends_on: 规定任务开始之前必须完成的动作。

2. 练习完成结果

该部分代码实现如图10和图11所示,运行结果如图12所示。

```
[13] ***Wartefile lab/usm_lab.cpp

// Copyright © Intel Corporation

// SPOX-License-Identifier: MIT

// ***Sectionse Section of the Book Section
```

图 10: Unified Shared Memory 练习完成结果 1

```
q.memcpy(d.data2, data2, N * sizeof(int)).wait();
//# STEP 3 : Write kernel code to update data1 on device with sqrt of value
q.parallel_for(N, [=[awto i] {
    //# YOUR CODE GOES HERE
    d_data1[i] = static_castcint>(sqrtf(d_data1[i]));
}).wait();
//# STEP 3 : Write kernel code to update data2 on device with sqrt of value
q.marallel_for(N, [=[awto i] {
    d_data2[i] = static_castcint>(sqrtf(d_data2[i]));
}).wait();
//# STEP 5 : Write kernel code to update data2 on device to data1
q.parallel_for(N, [=[awto i] {
    d_data2[i] = for(N, [=[awto i] {
    //# YOUR CODE GOES HERE
    d_data1[i] = d_data2[i];
})).wait();
//# YOUR CODE GOES HERE
    d_adata1[i] = d_data2[i];
//# YOUR CODE GOES HERE
    d_adata1[i] = d_data1[i];
//# YOUR CODE GOES HERE
    d_adata1[i] = d_data1[i] = 12) {fail = 1; break;}
int fail = 0;
for (int i = 0; i < N; i++) if(data1[i] != 12) {fail = 1; break;}
if(fail = 1) static cout < " " fail*; else std:cout < " " PASS";

std:ccout < " \n" \n"
//# STEP 8 : " Free USH device allocations
// free(d_data1, 0);
free(d_data2, 0);
free(d_data2, 0);
free(d_data2, 0);
free(d_data2, 0);
free(data2);
//# STEP 8 : Add event based kernel dependency for the Steps 2 - 6
    return 0;
}
Doerwriting lab/um_lab.cpp</pre>
```

图 11: Unified Shared Memory 练习完成结果 2



图 12: Unified Shared Memory 练习完成结果 3

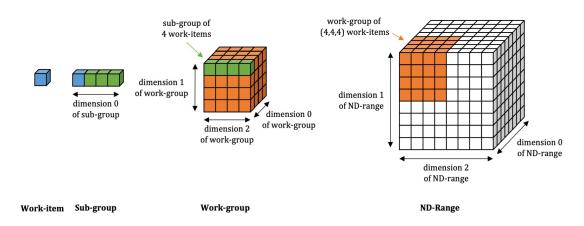


图 13: ND-range 内核

(四) Optional: SYCL Sub Groups

1. 学习笔记

在许多现代硬件平台上,工作组的一些子集是同时执行的或具有一定的执行计划顺序的。这 些工作项子集称为子组。利用子组的技术有助于将执行映射到低级硬件,以实现更高的性能。

a) ND-Range 并行内核中的子组

ND-Range 内核的并行执行有助于对映射到硬件资源的工作项进行分组。有关于工作项,子组和工作组的关系以及 ND-Range 的运行方式如图13所示。

b) 子组的优势

- 子组中的工作项可以使用随机操作直接进行通信, 而无需显式内存操作。
- 子组中的工作项可以使用子组屏障进行同步,并使用子组内存屏障来保证内存一致性。
- 子组中的工作项可以访问子组函数和算法,从而提供常见并行模式的快速实现。

c) 常用函数

- get_sub_group() 获取子组句柄
- get local id() 获取子组工作项索引
- get local range() 返回子组大小
- get_group_id() 返回子组索引
- get_group_range() 返回父工作组中子组数量

此外,子组中还有很多函数与算法 select_by_group, shift_group_left, shift_group_right, permute_group_by_xor, group_broadcast, reduce_over_group, exclusive_scan_over_group, inclusive_scan_over_group, any_of_group, all_of_group, none_of_group 等。通过灵活运用可以显著提高开发效率。

其中,较为有用的功能是隐式的完成子组内的通信。即 select_by_group(sg, x, id),

```
std::cout << "Device: " << q.get_device().get_infocinfoc::name>() << "\n";
//# allocate USM shared allocation for input data array and sg_data array
int "data = malloc_shared(int)(M, d);
int "sg_data = malloc_shared(int)(M, d);
int "sg_data = malloc_shared(int)(M, d);
//# initiatic input data array
for (int i = 0; i < N; i ++) data[i] = i;
for (int i = 0; i < N; i ++) data[i] = i;
for (int i = 0; i < N; i ++) std::cout << data[i] << " ";
std::cout << "\n\n";
//# Errent East to compute sub-group sum and sove to sg_data array
//# STGP I: set fixed sub_group size of volue 5 in the kernel below
quarts = item_pet_sub_group();
auto i = item_pet_sub_group();
auto i = item_pet_sub_group();
auto i = item_pet_sub_group();
//# STGP I: Add all elements in sub_group using sub_group reduce
//# VOUR CODE OSE HERE
int sub_group_sem = reduce_over_group(sg, data[i], plus<());
//# STGP I: sove each sub-group sum to sg_data array
//# VOUR CODE OSES HERE
int sub_group_sem = reduce_over_group(sg, data[i], plus<());
//# print sg_data array
//# VOUR CODE OSES HERE
if (sg_leader()) {
    sg_data[i]tem.get_group(0) * sg_get_group_range()[0] + sg_get_group_id()[0]] = sub_group_sum;
}
}).umi();
//# VOUR CODE OSES HERE
int sum = std:accumulate(sg_data, sg_data * N/S, 0);
std::cout << sg_data[i] << " ";
if# STGP 4: compute sum of all elements in sg_data array
//# VOUR CODE OSES HERE
int sum = std:accumulate(sg_data, sg_data * N/S, 0);
std::cout << sg_data[i] << " ";
if# Free USM allocations
free(data, s);
free(sg_data, s);
free(sg_data, s);
free(sg_data, sh, c);
free(sg_data, sh, c)
```

图 14: SYCL Sub Groups 练习完成结果 1

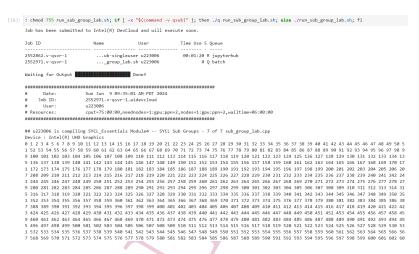


图 15: SYCL Sub Groups 练习完成结果 2

shift_group_left(sg, x, delta), shift_group_right(sg, x, delta), permute_group_by_xor(sg, x, mask) 函数。

2. 练习完成结果

该部分代码实现如图14所示,运行结果如图15和图16所示。

二、 高斯消元法在 CUDA 中的优化

(一) 算法设计

利用 CUDA 的编程范式对高斯消元法进行改进,以感受 GPU 编程的高效率。

(二) 编程实现

运行 SYCL 程序

```
#include <iostream>
#include <cuda_runtime.h>
```

图 16: SYCL Sub Groups 练习完成结果 3

```
#include <chrono>
   #include <algorithm>
   #include <cstdlib>
   #define N 1024
   #define BLOCK_SIZE 32
     _global___ void division_kernel(float* data, int k, int n) {
       int tid = blockDim.x * blockIdx.x + threadIdx.x;
       if (tid < n) {
           float element = data[k * n + k];
           float temp = data[k * n + tid];
           data[k * n + tid] = temp / element;
       }
     _global___ void eliminate_kernel(float* data, int k, int n) {
       int tx = blockDim.x * blockIdx.x + threadIdx.x;
       if (tx = 0)
           data[k * n + k] = 1.0f;
       int row = k + 1 + blockIdx.x;
       while (row < n) {
           int tid = threadIdx.x;
           while (k + 1 + tid < n) {
               int col = k + 1 + tid;
               float temp_1 = data[row * n + col];
               float temp_2 = data[row * n + k];
               float temp_3 = data[k * n + col];
               data[row * n + col] = temp_1 - temp_2 * temp_3;
               tid = tid + blockDim.x;
            __syncthreads();
           if (threadIdx.x = 0) {
               data[row * n + k] = 0;
           row += gridDim.x;
       }
   }
37
```

```
void cud(float* data_D, int n) {
        \dim 3 \operatorname{grid} ((n + \operatorname{BLOCK\_SIZE} - 1) / \operatorname{BLOCK\_SIZE});
        dim3 block (BLOCK_SIZE);
        cudaError_t ret;
        for (int k = 0; k < n; k++) {
             \label{eq:division_kernel} \\ \textit{division\_kernel} <\!\!<\!\! \textit{grid} \;, \;\; block >\!\!>\!\!> \\ (data\_D \;, \;\; k \;, \;\; n) \;;
             cudaDeviceSynchronize();
             ret = cudaGetLastError();
             if (ret != cudaSuccess) {
                  printf("division_kernel_failed, %\n", cudaGetErrorString(ret));
             }
             eliminate_kernel <<< grid , block >>> (data_D, k, n);
             cudaDeviceSynchronize();
             ret = cudaGetLastError();
             if (ret != cudaSuccess) {
                  printf("eliminate_kernel_failed, "%s\n", cudaGetErrorString(ret));
             }
        }
    void common(float* data, int n) {
        for (int k = 0; k < n; k++) {
             float element = data[k * n + k];
             for (int j = k; j < n; j++) {
                  data[k * n + j] /= element;
             }
             for (int i = k + 1; i < n; i++)
                  float factor = data[i * n + k];
                  for (int j = k; j < n; j++) {
                      data[i * n + j] = factor * data[k * n + j];
                  }
                  data[i * n + k] = 0;
             }
   void op(float* data_H, int n, int iterations, void(*elimination_func)(float*,
        auto start = std::chrono::high resolution clock::now();
74
        for (int i = 0; i < iterations; i++) {
             float* data_copy = new float[n * n];
             std::copy(data_H, data_H + n * n, data_copy);
             elimination_func(data_copy, n);
             delete[] data_copy;
        }
        auto end = std::chrono::high_resolution_clock::now();
        std::chrono::duration<double> diff = end - start;
        std::cout << "Time_{\sqcup} taken_{\sqcup} for_{\sqcup}" << iterations << "_{\sqcup} iterations:_{\sqcup}" << diff.
            count() << "useconds" << std::endl;</pre>
```

```
PS C:\Users\Oathyzy\Desktop> nvcc cuda.cu -o cuda cuda.cu nvcc error : 'cudafe++' died with status 0xC0000005 (ACCESS_VIOLATION)
```

图 17: 报错信息

```
}
84
    int main() {
        float* data_H = new float [N * N];
        for (int i = 0; i < N; i++) {
            for (int j = 0; j < N; j++) {
                data_H[i * N + j] = static_cast < float > (rand() % 100);
            }
        int iterations = 10;
92
        std::cout << "CUDA:" << std::endl:
93
        op(data_H, N, iterations, [](float* data, int n) {
            float* data_D;
95
            cudaMalloc((void**)&data_D, n * n * sizeof(float));
            cudaMemcpy(data_D, data, n * n * sizeof(float),
                cudaMemcpyHostToDevice);
            cud(data_D, n);
            cudaMemcpy(data, data_D, n * n * sizeof(float),
                cudaMemcpyDeviceToHost);
            cudaFree(data_D);
        });
        std::cout << "common:" << std::endl;
        op(data_H, N, iterations, common);
        delete[] data_H;
        return 0;
106
```

(三) 性能测试

在本机运行 cuda1 的时候,会报 ASSESS_VIOLATION 的错误,如17所示。起初我认为是我的代码结构有问题,但后来 fork 了一些网上的 cuda 代码后都发生了相同的问题。尝试上网寻找解决方法,发现以前的一些 CUDA 版本也有类似的问题,并有人提供了解决方案。然而,对于这个较新的 CUDA 版本我并未能找到有效的资料。我严格按照 lab0 给出的步骤安装了 cuda,以下我给出我的一些系统参数。

显卡: NVIDIA GeForce GTX 1650

系统版本: Windows 11

CUDA 版本: 12.4 (NVIDIA 控制面板给出的兼容属性为 12.4.74)

三、总结

在本次实验中,我学习了 OneAPI 和 SYCL 的相关知识,并完成了 CUDA 的编程尝试,在这个过程中,我增进了对 GPU 编程的理解。CUDA 相关代码可在GitHub 仓库中查看。