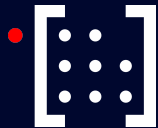


CUDA



PROGRAMAÇÃO PARALELA

Mateus Zarth Seixas <mateus_seixas@hotmail.com.br>

Orientador: Marco Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

Novembro de 2021

Sistema FIEB



PELO FUTURO DA INOVAÇÃO

Lei de Moore

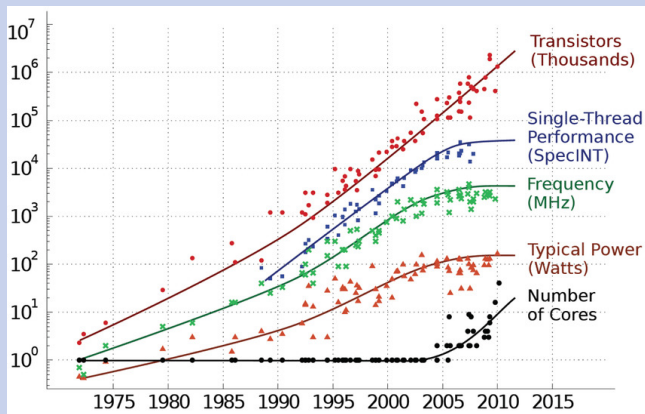


"A densidade de transistores em um chip dobra a cada 18 meses mantendo o mesmo custo de fabricação."

Gordon E. Moore, 1965

Lei de Moore

Evolução dos Microprocessadores



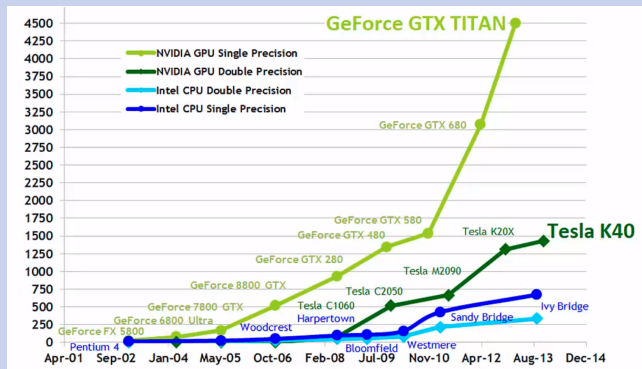
- O número de transistores por chip cresceu em progressão geométrica
- O aumento no número de transistores parou de refletir no aumento da performance
- O consumo energético se tornou muito alto

“Se um único computador (processador) consegue resolver um problema N segundos, podem N computadores (processadores) resolver o mesmo problema em 1 segundo?”

Programação em paralelo

PORQUÊ USAR GPUS?

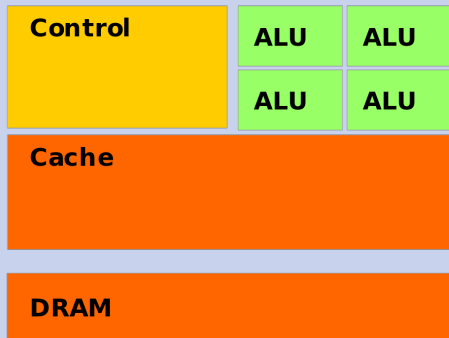
Performance das GPUs vs CPUs em GFLOPS/s



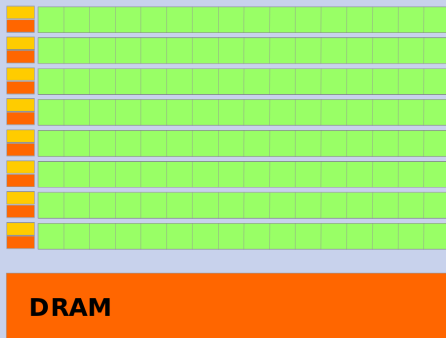
- Poder computacional muito superior das GPUs
- A performance das GPUs cresce muito mais rápido do que a das CPUs
- Reduzir o tempo de solução de um problema
- Resolver problemas mais complexos

CPU x GPU

QUAL A DIFERENÇA?



CPU

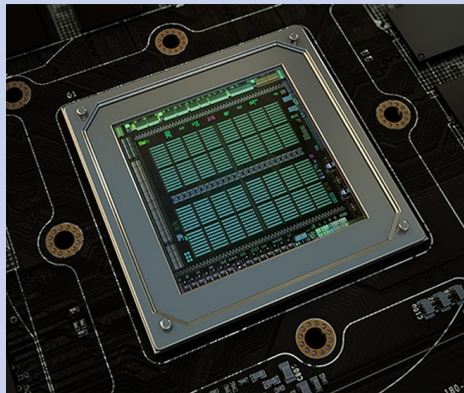


GPU

O que é CUDA?

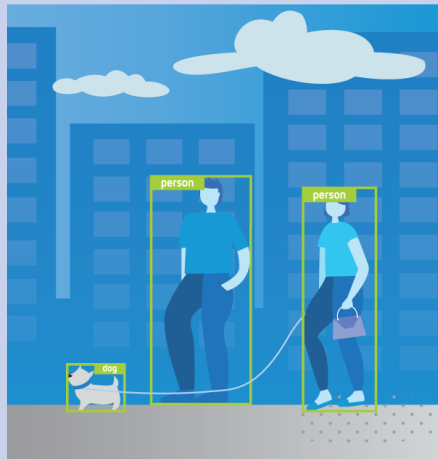
COMPUTE UNIFIED DEVICE ARCHITECTURE

- É um modelo de programação em paralelo que permite o uso das GPUs da Nvidia
- É basicamente C/C++ com algumas extensões
- Pode ser usado em outras linguagens como Fortran e Python



Aplicações

- Processamento de imagens
- Simulações
- Cálculos vetoriais e matriciais
- Algoritmos de buscas
- Química computacional
- Ordenação
- Inteligência computacional
- Deep learning



Nvidia G80

GeFORCE 8800



Conceitos Iniciais

Kernel

↪ É o código que é executado na GPU

Thread

↪ É a execução do Kernel em um único pedaço dos dados que é executada em um CUDA Core

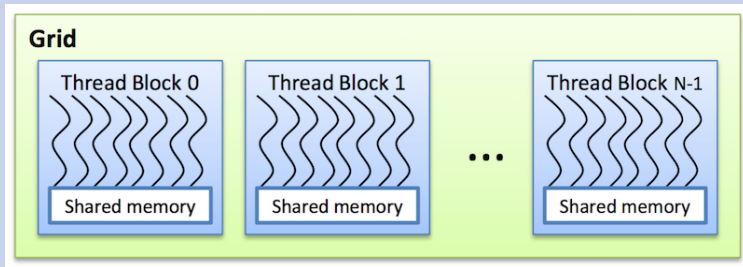
Thread Block

↪ É um conjunto de Threads executado em uma Streaming Multiprocessor (SM)

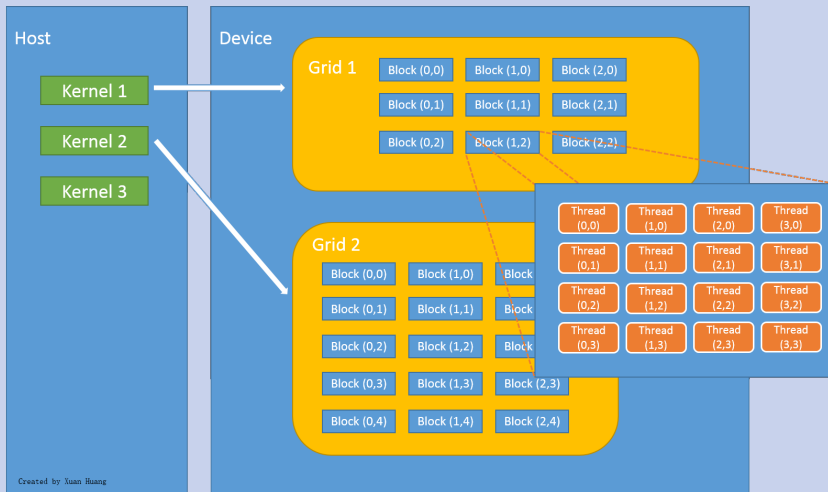
Grid

↪ É um conjunto de Blocks que é executada em toda GPU apartir do launch do Kernel

Arquitetura CUDA

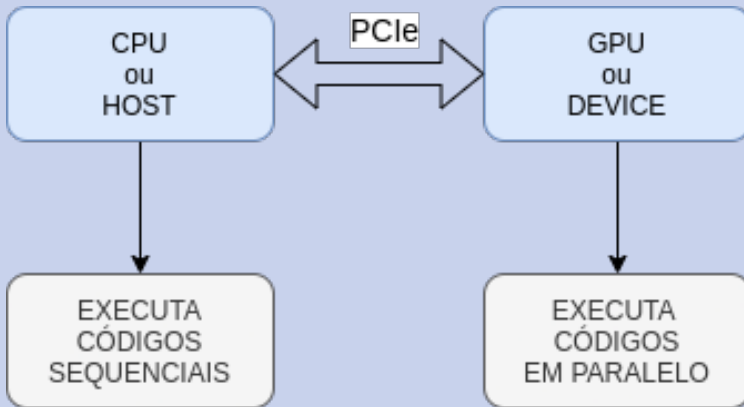


Arquitetura CUDA



Programação Heterogênea

HOST + DEVICE



Block Index e Thread Index

ThreadIdx → Index da Thread

Cada thread tem um ID único no Block. Em um Block 3D, tem 3 componentes:

ThreadIdx.x

ThreadIdx.y

ThreadIdx.z

BlockIdx → Index do Block

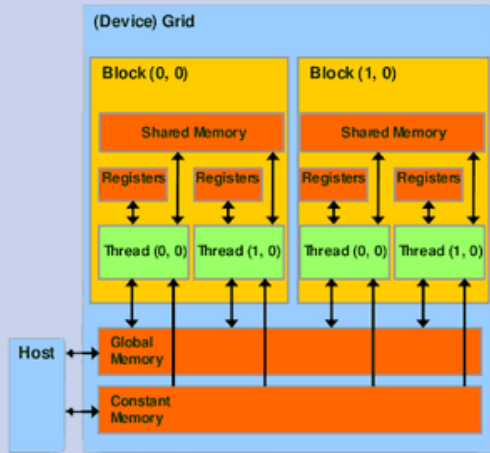
Cada Block tem um ID único no Grid. Em um Grid 3D, tem 3 componentes:

BlockIdx.x

BlockIdx.y

BlockIdx.z

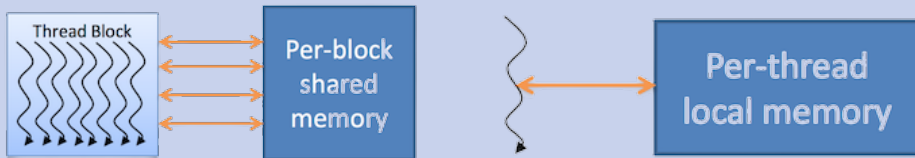
Modelo de Memória



- O host se comunica com o device através da memória global
- Apenas threads de um mesmo Block podem se comunicar e cooperar através da memória compartilhada
- Threads de blocks diferentes não se comunicam
- Cada thread possui um conjunto de registradores e uma memória local

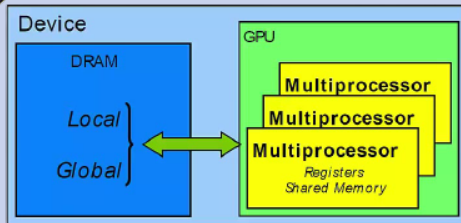
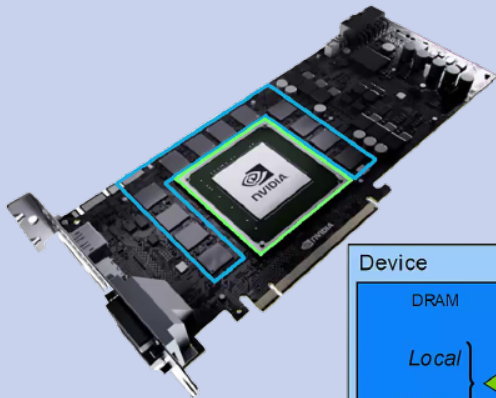
Modelo de Memória

COOPERAÇÃO EM THREAD BLOCKS



- Threads podem compartilhar resultados entre si ou cooperar para produzir um resultado único através da memória compartilhada
- Threads podem se sincronizar umas com as outras
- A memória local é privada para cada thread
- A memória compartilhada é mais rápida que a memória global e a local

Modelo de memória



Kernel Mínimo

```
__global__ void mykernel(...){  
}
```

A keyword `__global__` indica uma função que é executada no device. O compilador `nvcc` separa o código em componentes de host e componentes de device. Os componentes de device são compilados com o `nvcc` e os componentes de host por compiladores padrão como `gcc`.

Alocação de Memória

- `cudaMalloc()` → Aloca espaço para cópias no Device
- `cudaMemcpy()` → Cópia entradas do Host pro Device ou do Device pro Host
- `cudaFree()` → Desaloca memória no Device

Alocação de Memória

CUDAMALLOC E CUDAFREE

```
cudaMalloc(LOCATION, SIZE);  
cudaMalloc((void **)&d_a, sizeof(int));
```

- O primeiro argumento é a localização da memória no device para alocar dados
- O segundo argumento é o tamanho dos dados em bytes

```
cudaFree(d_a); → Desaloca memória
```

Alocação de Memória

CUDAMEMCPY

```
cudaMemcpy(dst,src,size,direction);  
cudaMemcpy(d_a, a, size,cudaMemcpyHostToDevice);
```

- O primeiro e o segundos argumento são os pointers do endereço que vai receber a cópia e do que vai enviar a cópia, respectivamente
- O terceiro argumento é o tamanho em bytes
- O quarto elemento é a direção, podendo ser:
 - ↪ `cudaMemcpyHostToDevice`
 - ↪ `cudaMemcpyDeviceToHost`

Launching do Kernel

```
dim3 grid_size(x,y,z);  
dim3 block_size(x,y,z);  
kernel<<<grid_size, block_size>>>(...);
```

O primeiro parâmetro e o segundo parâmetro se referem ao tamanho e a configuração do Grid e dos Blocks. Ambos parâmetros podem ser 1D, 2D ou 3D.

Instalando CUDA no Ubuntu 20.04

```
$ sudo apt update  
$ sudo apt install build-essential  
$ sudo apt install nvidia-cuda-toolkit
```

O segundo comando instala o compilador GCC, GNU Compiler Collection, o compilador de códigos em C/C++ e o terceiro comando instala o compilador NVCC, Nvidia CUDA Compiler.

Compilando Códigos e Executando

```
$ nvcc -o hello hello.cu  
$ ./hello
```

O primeiro comando compila o código hello.cu e o segundo o executa o código binário compilado hello.



Dúvidas?

mateus_seixas@hotmail.com.br