

Programmierung von Graphikkarten

Stefan Lang

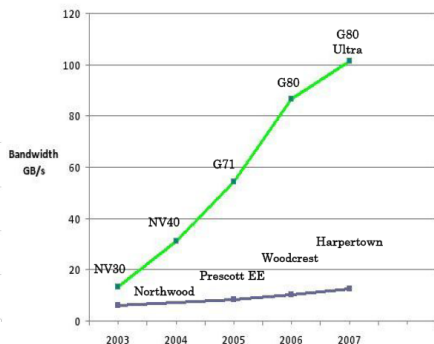
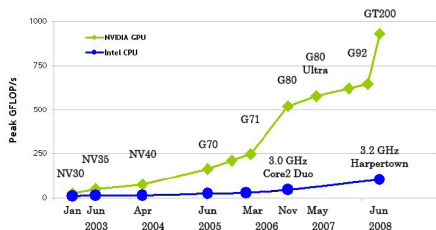
Interdisziplinäres Zentrum für Wissenschaftliches Rechnen
Universität Heidelberg
INF 368, Raum 532
D-69120 Heidelberg
phone: 06221/54-8264
email: Stefan.Lang@iwr.uni-heidelberg.de

WS 11/12



Motivation

- Entwicklung von Graphikprozessoren (GPU) ist dramatisch:



- GPUs sind hochparallele Prozessoren!
- **GPGPU computing**: Verwende GPUs für paralleles Rechnen.



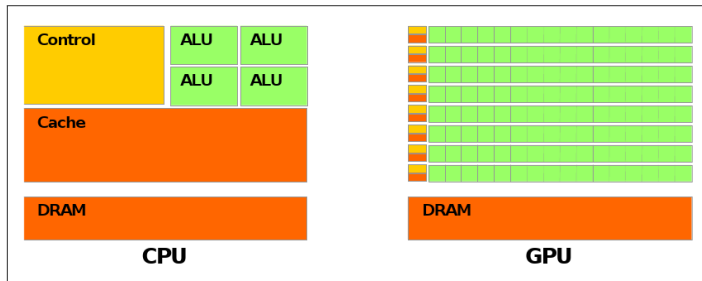
GPU - CPU Vergleich

	Intel QX 9770	NVIDIA 9800 GTX
Since	Q1/2008	Q1/2008
Cores	4	16 × 8
Transistors	820 Mio	754 Mio
Clock	3200 MHz	1688 MHz
Cache	4 × 6 MB	16 × 16 KB
Peak	102 GFlop/s	648 GFlop/s
Bandwith	128 GB/s	70.4 GB/s
Price	1200 \$	150 \$

Letztes Modell GTX 280 hat 30×8 cores und eine Peakleistung von 1 TFlop/s.



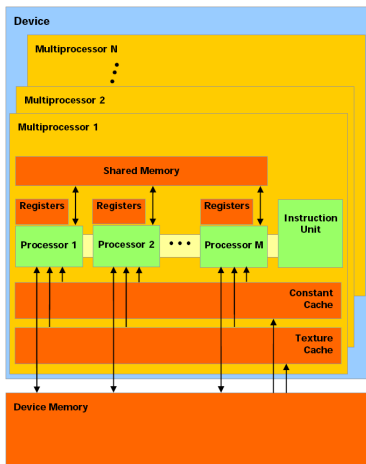
Chiparchitektur: CPU vs. GPU



GPU weitaus mehr Transistoren für Datenverarbeitung, dafür weniger Transistoren für Cache



Hardware auf einen Blick



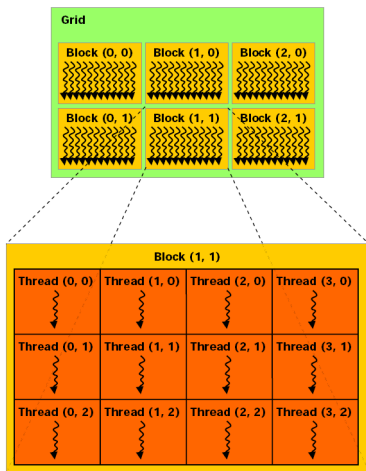
- Ein Multiprozessor (MP) besteht aus $M = 8$ "Prozessoren".
- MP hat eine Instruktionseinheit und 8 ALUs. Threads welche verschiedene Instruktionen ausführen werden serialisiert!
- 8192 Register pro MP, werden auf Threads zur Kompilierzeit aufgeteilt.
- 16 KB shared memory pro MP, organisiert in 16 Bänken.
- Bis zu 4GB global memory, Latenzzeit 600 Taktzyklen, Bandbreite bis zu 80 GB/s .
- Konstant- und Texturspeicher wird gecached und ist read-only.
- Graphikkarten liefern hohe Leistung bei einfacher Genauigkeit, doppelte Genauigkeit geringerer Leistung.



- Steht für **Compute Unified Device Architecture**
- Skalierbares Hardwaremodell mit z.B. 4×8 Prozessoren in einem Notebook und 30×8 Prozessoren auf einer High-End Karte.
- C/C++ Programmierumgebung mit Spracherweiterungen. Spezieller Compiler `nvcc`.
- Der auf der GPU ausführbare Code kann nur in C geschrieben sein.
- Laufzeitumgebung und verschiedene Anwendungsbibliotheken (BLAS, FFT).
- Extensive Menge von Beispielen.
- Koprozessor Architektur:
 - ▶ Einige Codeteile laufen auf der CPU die dann Code auf der GPU anstösst.
 - ▶ Daten müssen explizit zwischen CPU und GPU Speicher kopiert werden (kein direkter Zugriff).



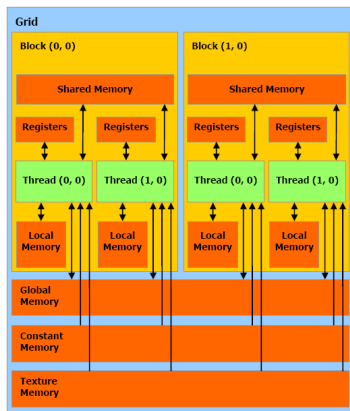
Programmiermodell auf einen Blick



- Parallele Threads kooperieren über gemeinsame Variablen.
- Threads sind in Blöcken von einer "wählbaren" Größe.
- Blöcke können 1-, 2- oder 3-dimensional sein.
- Blöcke sind in einem Gitter mit variable Größe organisiert.
- Gitter können 1- or 2-dimensional sein.
- # Threads ist typisch größer # cores ("hyperthreading").
- Blockgröße wird bestimmt durch HW/Problem, Gittergröße bestimmt von Problemgröße.
- Kein Overhead durch Kontextwechsel.



Speicherhierarchie



- pro Thread
 - ▶ Register
 - ▶ Local memory (ungecacht)
- pro Block
 - ▶ Shared memory
- pro Grid
 - ▶ Global memory (ungecacht)
 - ▶ Constant memory (read-only, gecacht)
 - ▶ Texturspeicher (read-only, gecacht)



Beispiel eines Kernel

```
1 __global__ void scale_kernel (float *x, float a)
  {
3   int index = blockIdx.x*blockDim.x + threadIdx.x;
   x[index] *= a;
5 }
```

- `__global__` Funktionstypbezeichner qualifiziert diese Funktion zur Ausführung auf dem Device und kann nur vom host (“kernel”) aufgerufen werden.
- Built-in Variable `threadIdx` enthält Position des Threads innerhalb des Blocks.
- Built-in Variable `blockIdx` speichert Position des Blocks innerhalb des Gitters.
- Built-in variable `blockDim` liefert die Größe des Blocks.
- Built-in Variable `gridDim` enthält Dimension des Gitters
- In obigem Beispiel ist jeder Thread verantwortlich um ein Element des Vektors zu skalieren.
- Die Gesamtzahl eines Threads muß and die Größe des Vektors angepaßt werden.



Ausführung und Leistungsaspekte

- Divergenz: Volle Leistung kann nur erreicht werden wenn alle Threads eines warps eine identische Anweisung ausführen.
- Threads werden in *warps* von 32 Threads geschedult.
- Hyperthreading: Ein MP sollte mehr als 8 Threads zu einer Zeit (empfohlene Blockgröße ist 64) ausführen, um Latenzzeit zu verdecken.
- Shared memory Zugriff benötigt 2 Taktzyklen.
- Schnellste Instruktionen sind 4 Zyklen (e.g. single precision multiply-add).
- Zugriff zum shared memory ist nur schnell falls jeder Thread auf eine andere Bank zugreift, ansonsten werden die Bankzugriffe serialisiert.
- Zugriff zum global memory kann durch Zusammenfassung des Zugriffs zu alignierten Speicherstellen beschleunigt werden. Benötigt spezielle Datentypen, z.B. `float4`.



Synchronisation / Branching

Synchronisation

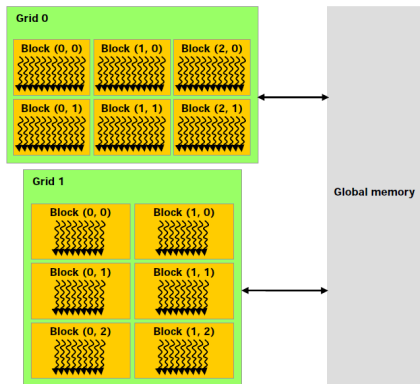
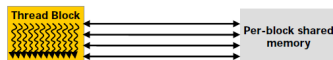
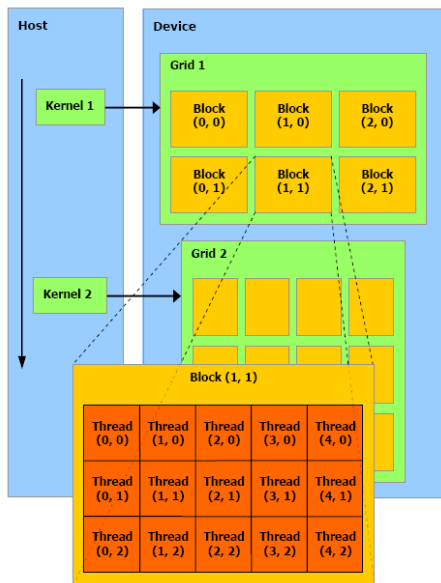
- Synchronisation mit Barriere auf Blockebene.
- keine Synchronisationsmechanismen zwischen Blöcken.
- Aber: Kernelaufrufe sind billig, können zur Synchronisation zwischen Blöcken verwendet werden.
- Atomare Operationen (nicht alle Modelle ab Compute Capability 1.1).

Branching

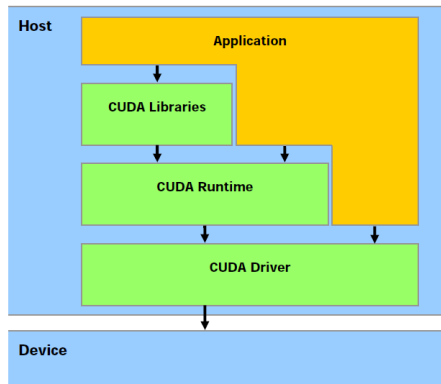
- Jeder Streamprozessor hat seinen eigenen Programmzähler und kann individuell verzweigen.
- Aber: Verzweigungsdivergenz innerhalb eines warps (32 Threads) ist teuer, abweichende Threads werden seriell ausgeführt.
- keine Rekursion



Ausführungsmodell



CUDA API



- Erweiterungen zu Standard C/C++
- Laufzeitumgebung: Common, Komponenten
- Software Development Kit (CUDA SDK) mit vielen Beispielen
- CUFFT und CUBLAS Bibliotheken
- Unterstützung für Windows, Linux und Mac OS X



CUDA Spracherweiterungen

- Funktionstyp Bezeichner

- ▶ `__device__` auf device, aufrufbar vom device.
- ▶ `__global__` auf device, aufrufbar vom host.
- ▶ `__host__` auf host, aufrufbar vom host (default).

- Variablentyp Bezeichner

- ▶ `__device__` in global memory, Gültigkeit von App.
- ▶ `__constant__` in constant memory, Gültigkeit von App.
- ▶ `__shared__` in shared memory, Gültigkeit von Block.

- Direktiven zum Kernel Aufruf (siehe unten).

- Built-in variables `__gridDim__`, `__blockIdx__`, `__blockDim__`, `__threadIdx__`, `__warpSize__`.



CUDA Ausführungskonfiguration

- Kernel instantiation:
kernelFunc «<Dg, Db, Ns»> (arguments)
- dim3 Dg: Größe des Gitters
- $Dg.x * Dg.y =$ Anzahl der Blöcke
- dim3 Db: Größe jedes Blocks
- $Db.x * Db.y * Db.z =$ Anzahl der Threads pro Block
- Ns: Byteanzahl des dynamisch allokierten shared memory pro Block



Hallo CUDA I

```
1 // scalar product using CUDA
2 // compile with: nvcc hello.cu -o hello
3
4 // includes, system
5 #include<stdlib.h>
6 #include<stdio.h>
7
8 // kernel for the scale function to be executed on device
9 __global__ void scale_kernel (float *x, float a)
10 {
11     int index = blockIdx.x*blockDim.x + threadIdx.x;
12     x[index] *= a;
13 }
14
15 // wrapper executed on host that calls scale on device
16 // n must be a multiple of 32 !
17 void scale (int n, float *x, float a)
18 {
19     // copy x to global memory on the device
20     float *xd;
21     cudaMalloc( (void**) &xd, n*sizeof(float) ); // allocate memory on device
22     cudaMemcpy(xd,x,n*sizeof(float),cudaMemcpyHostToDevice); // copy x to device
23
24     // determine block and grid size
25     dim3 dimBlock(32); // use BLOCKSIZE threads in one block
26     dim3 dimGrid(n/32); // n must be a multiple of BLOCKSIZE!
27
28     // call function on the device
29     scale_kernel<<<dimGrid,dimBlock>>>(xd,a);
30
31     // wait for device to finish
32     cudaThreadSynchronize();
33
34     // read result
35     cudaMemcpy(x,xd,n*sizeof(float),cudaMemcpyDeviceToHost);
36 }
```



Hallo CUDA II

```
38 // free memory on device
   cudaFree(xd);
}
40
42 int main( int argc, char** argv)
   {
44     const int N=1024;
46     float sum=0.0;
48     float x[N];
50     for (int i=0; i<N; i++) x[i] = 1.0*i;
       scale(N,x,3.14);
       for (int i=0; i<N; i++) sum += (x[i]-3.14*i)*(x[i]-3.14*i);
       printf("%g\n",sum);
       return 0;
   }
```



Skalarprodukt I

```
1 // scalar product using CUDA
2 // compile with: nvcc scalarproduct.cu -o scalarproduct -arch sm_11
3
4 // includes, system
5 #include<stdlib.h>
6 #include<stdio.h>
7 #include<math.h>
8 #include<sm_11_atomic_functions.h>
9
10 #define PROBLEMSIZE 1024
11 #define BLOCKSIZE 32
12
13 // integer in global device memory
14 __device__ int lock=0;
15
16 // kernel for the scalar product to be executed on device
17 __global__ void scalar_product_kernel (float *x, float *y, float *s)
18 {
19     extern __shared__ float ss[]; // memory allocated per block in kernel launch
20     int block = blockIdx.x;
21     int tid = threadIdx.x;
22     int index = block*BLOCKSIZE+tid;
23
24     // one thread computes one index
25     ss[tid] = x[index]*y[index];
26     __syncthreads();
27
28     // reduction for all threads in this block
29     for (unsigned int d=1; d<BLOCKSIZE; d*=2)
30     {
31         if (tid%(2*d)==0) {
32             ss[tid] += ss[tid+d];
33         }
34         __syncthreads();
35     }
36 }
```



Skalarprodukt II

```
37 // combine results of all blocks
38 if (tid==0)
39 {
40     while (atomicExch(&lock,1)==1) ;
41     *s += ss[0];
42     atomicExch(&lock,0);
43 }
44 }
45
46 // wrapper executed on host that uses scalar product on device
47 float scalar_product (int n, float *x, float *y)
48 {
49     int size = n*sizeof(float);
50
51     // allocate x in global memory on the device
52     float *xd;
53     cudaMalloc( (void**) &xd, size ); // allocate memory on device
54     cudaMemcpy(xd,x,size,cudaMemcpyHostToDevice); // copy x to device
55     if( cudaGetLastError() != cudaSuccess)
56     {
57         fprintf(stderr,"error_in_memcpy\n");
58         exit(-1);
59     }
60
61     // allocate y in global memory on the device
62     float *yd;
63     cudaMalloc( (void**) &yd, size ); // allocate memory on device
64     cudaMemcpy(yd,y,size,cudaMemcpyHostToDevice); // copy y to device
65     if( cudaGetLastError() != cudaSuccess)
66     {
67         fprintf(stderr,"error_in_memcpy\n");
68         exit(-1);
69     }
70
71     // allocate s (the result) in global memory on the device
72     float *sd;
73     cudaMalloc( (void**) &sd, sizeof(float) ); // allocate memory on device
```



Skalarprodukt III

```
75 float s=0.0f;
   cudaMemcpy(sd, &s, sizeof(float), cudaMemcpyHostToDevice); // initialize sum on device
77 if( cudaGetLastError() != cudaSuccess)
   {
79     fprintf(stderr, "error_in_memcpy\n");
       exit(-1);
   }

81 // determine block and grid size
83 dim3 dimBlock(BLOCKSIZE); // use BLOCKSIZE threads in one block
   dim3 dimGrid(n/BLOCKSIZE); // n is a multiple of BLOCKSIZE

85 // call function on the device
87 scalar_product_kernel<<<dimGrid, dimBlock, BLOCKSIZE*sizeof(float)>>>(xd, yd, sd);

89 // wait for device to finish
   cudaThreadSynchronize();
91 if( cudaGetLastError() != cudaSuccess)
   {
93     fprintf(stderr, "error_in_kernel_execution\n");
       exit(-1);
95 }

97 // read result
   cudaMemcpy(&s, sd, sizeof(float), cudaMemcpyDeviceToHost);
99 if( cudaGetLastError() != cudaSuccess)
   {
01     fprintf(stderr, "error_in_memcpy\n");
       exit(-1);
03 }

05 // free memory on device
   cudaFree(xd);
07 cudaFree(yd);
   cudaFree(sd);

09 // return result
```



Skalarprodukt IV

```
11     return s;
12 }
13
14 int main( int argc, char** argv)
15 {
16     float x[PROBLEMSIZE], y[PROBLEMSIZE];
17     float s;
18     for (int i=0; i<PROBLEMSIZE; i++) x[i] = y[i] = sqrt(2.0f);
19     s = scalar_product( PROBLEMSIZE,x,y);
20     printf("result_of_scalar_product_is_%.2f\n",s);
21     return 0;
22 }
```

Bemerkung: Dies ist nicht die effizienteste Version. Siehe das CUDA Tutorial für eine Version welche die volle Speicherbandbreite nutzt

