

Иерархия памяти в CUDA. Глобальная память.

Лекторы:

[Боресков А.В. \(ВМиК МГУ\)](#)

[Харламов А.А. \(NVidia\)](#)

План

- CUDA Compute Capability
- Типы памяти в CUDA
- Основы CUDA C API

План

- CUDA Compute Capability
 - Получение информации о GPU
- Типы памяти
- Основы CUDA C API

CUDA Compute Capability

- Возможности GPU обозначаются при помощи *Compute Capability*, например 1.1
- Старшая цифра соответствует архитектуре
- Младшая – небольшим архитектурным изменениям
- Можно получить из полей *major* и *minor* структуры ***cudaDeviceProp***



CUDA Compute Capability

GPU	Compute Capability
GeForce GTX 480	2.0
Tesla S1070	1.3
GeForce GTX 260	1.3
GeForce 9800 GX2	1.1
GeForce 9800 GTX	1.1
GeForce 8800 GT	1.1
GeForce 8800 GTX	1.0

CUDA Compute Capability

- Compute Caps. – доступная версия CUDA
 - Разные возможности HW
 - Пример:
 - В 1.1 добавлены атомарные операции в global memory
 - В 1.2 добавлены атомарные операции в shared memory
 - В 1.3 добавлены вычисления в double
 - В 2.0 добавлены управление кэшем и др. операции
- Сегодня Compute Caps:
 - Влияет на правила работы с глобальной памятью
- На курсе рассмотрим 1.3 & 2.0
 - Информация о 1.0 - 1.2 в дополнительных слайдах

Получение информации о GPU

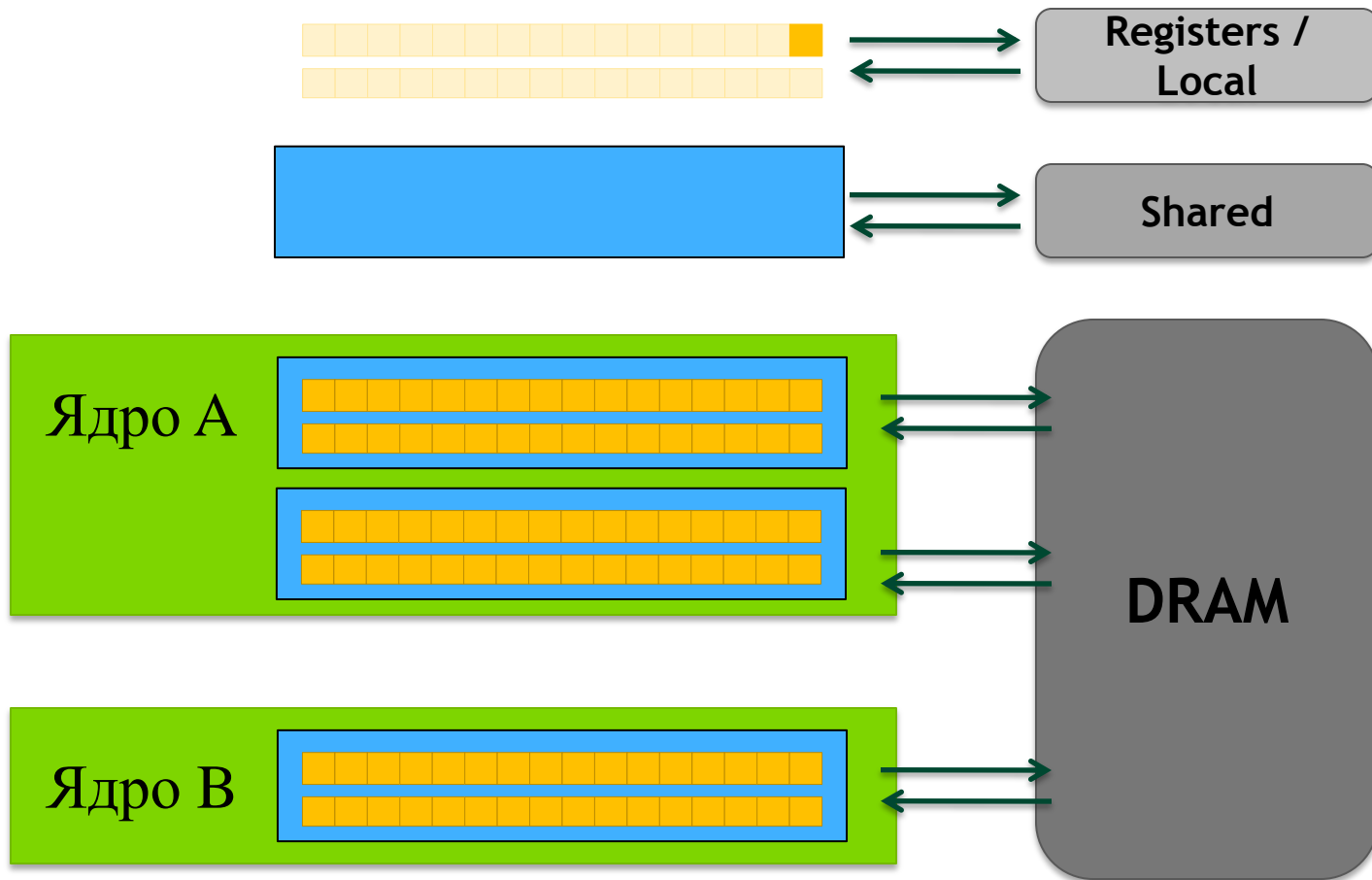
```
int main ( int argc, char * argv [] )
{
    int          deviceCount;
    cudaDeviceProp devProp;

    cudaGetDeviceCount ( &deviceCount );
    printf              ( "Found %d devices\n", deviceCount );
    for ( int device = 0; device < deviceCount; device++ )
    {
        cudaGetDeviceProperties ( &devProp, device );
        printf ( "Device %d\n", device );
        printf ( "Compute capability      : %d.%d\n", devProp.major, devProp.minor );
        printf ( "Name                    : %s\n", devProp.name );
        printf ( "Total Global Memory      : %d\n", devProp.totalGlobalMem );
        printf ( "Shared memory per block: %d\n", devProp.sharedMemPerBlock );
        printf ( "Registers per block      : %d\n", devProp.regsPerBlock );
        printf ( "Warp size                  : %d\n", devProp.warpSize );
        printf ( "Max threads per block   : %d\n", devProp.maxThreadsPerBlock );
        printf ( "Total constant memory   : %d\n", devProp.totalConstMem );
    }
    return 0;
}
```

План

- CUDA Compute Capability
- **Типы памяти в CUDA**
 - Глобальная
- Основы CUDA C API

Типы памяти в CUDA




Легенда:

- нить 
- блок 
- сеть 

Типы памяти в CUDA

Тип памяти	Доступ	Уровень выделения	Скорость работы	Расположение
Регистры	R/W	Per-thread	Высокая	SM
Локальная	R/W	Per-thread	Низкая	DRAM
Shared	R/W	Per-block	Высокая	SM
Глобальная	R/W	Per-grid	Низкая	DRAM
Constant	R/O	Per-grid	Высокая	DRAM
Texture	R/O	Per-grid	Высокая	DRAM

Легенда:
-интерфейсы
доступа 

Типы памяти в CUDA

- Самая быстрая – *shared* (on-chip) и регистры
- Самая медленная – глобальная (DRAM)
- Для ряда случаев можно использовать кэшируемую константную и текстурную память
- Доступ к памяти в CUDA
 - Отдельно для каждой половины warp'а (*half-warp*) в CC 1.x
 - Целиком для warp'а в CC 2.x

План

- CUDA Compute Capability
- Типы памяти в CUDA
- Основы CUDA C API
 - Выделение глобальной памяти
 - Пример: умножение матриц
 - Coalescing
 - Pitch linear
 - Pinned
 - Работа с глобальной памятью

Основы CUDA C API

- Не требуют явной инициализации
- Все функции возвращают `cudaError_t`
 - `cudaSuccess` в случае успеха
- Многие функции API асинхронны:
 - Запуск ядра
 - Копирование функциями `*Async`
 - Копирование `device <-> device`
 - Инициализация памяти

ОСНОВЫ CUDA C API

```
// Получение информации о существующих в системе GPU
cudaError_t cudaGetDeviceCount    ( int * );
cudaError_t cudaGetDevicePropertis ( cudaDeviceProp * props, int deviceNo );
// Получение информации об ошибках
char      * cudaGetErrorString    ( cudaError_t );
cudaError_t cudaGetLastError      ( );
// Синхронизация исполнения в текущем CPU потоке и в CUDA stream'e
cudaError_t cudaThreadSynchronize ( );
cudaError_t cudaStreamSynchronize ( );
// Средства управления событиями
cudaError_t cudaEventCreate       ( cudaEvent_t * );
cudaError_t cudaEventRecord       ( cudaEvent_t *, cudaStream_t );
cudaError_t cudaEventQuery        ( cudaEvent_t );
cudaError_t cudaEventSynchronize ( cudaEvent_t );
cudaError_t cudaEventElapsedTime ( float * time, cudaEvent_t st, cudaEvent_t sp );
cudaError_t cudaEventDestroy      ( cudaEvent_t );
```

Работа с глобальной памятью в CUDA

- Функции для работы с глобальной памятью

```
cudaError_t cudaMalloc      ( void ** devPtr, size_t size );
cudaError_t cudaMallocPitch ( void ** devPtr, size_t * pitch,
                               size_t width, size_t height );
cudaError_t cudaFree       ( void * devPtr );
cudaError_t cudaMemcpy     ( void * dst, const void * src, size_t count,
                               enum cudaMemcpyKind kind );
cudaError_t cudaMemcpyAsync ( void * dst, const void * src,
                               size_t count,
                               enum cudaMemcpyKind kind,
                               cudaStream_t stream );
cudaError_t cudaMemset     ( void * dst, int value, size_t count );
```

Работа с глобальной памятью в CUDA

- Пример работы с глобальной памятью

```
float * devPtr;           // pointer to device memory
                          // allocate device memory
cudaMalloc ( (void **) &devPtr, 256*sizeof ( float ) );

                          // copy data from host to device memory
cudaMemcpy ( devPtr, hostPtr, 256*sizeof ( float ), cudaMemcpyHostToDevice );

                          // process data ...

                          // copy results from device to host
cudaMemcpy ( hostPtr, devPtr, 256*sizeof( float ), cudaMemcpyDeviceToHost );

                          // free device memory
cudaFree   ( devPtr );
```


Пример: умножение матриц

- Произведение двух квадратных матриц A и B размера $N*N$, N кратно 16
- Матрицы расположены в глобальной памяти
- По одной нити на каждый элемент произведения
 - 2D блок – $16*16$
 - 2D *grid*

Умножение матриц. Простейшая реализация.

```
#define BLOCK_SIZE 16

__global__ void matMult ( float * a, float * b, int n, float * c )
{
    int  bx  = blockIdx.x;
    int  by  = blockIdx.y;
    int  tx  = threadIdx.x;
    int  ty  = threadIdx.y;
    float sum = 0.0f;
    int  ia  = n * BLOCK_SIZE * by + n * ty;
    int  ib  = BLOCK_SIZE * bx + tx;
    int  ic  = n * BLOCK_SIZE * by + BLOCK_SIZE * bx;

    for ( int k = 0; k < n; k++ )
        sum += a [ia + k] * b [ib + k*n];

    c [ic + n * ty + tx] = sum;
}
```

Умножение матриц. Простейшая реализация.

```
int          numBytes = N * N * sizeof ( float );
float       * adev, * bdev, * cdev ;
dim3        threads ( BLOCK_SIZE, BLOCK_SIZE );
dim3        blocks ( N / threads.x, N / threads.y);
cudaMalloc  ( (void**)&adev, numBytes ); // allocate DRAM
cudaMalloc  ( (void**)&bdev, numBytes ); // allocate DRAM
cudaMalloc  ( (void**)&cdev, numBytes ); // allocate DRAM
           // copy from CPU to DRAM
cudaMemcpy  ( adev, a, numBytes, cudaMemcpyHostToDevice );
cudaMemcpy  ( bdev, b, numBytes, cudaMemcpyHostToDevice );
matMult<<<blocks, threads>>> ( adev, bdev, N, cdev );
cudaThreadSynchronize();
cudaMemcpy  ( c, cdev, numBytes, cudaMemcpyDeviceToHost );
           // free GPU memory
cudaFree    ( adev );
cudaFree    ( bdev );
cudaFree    ( cdev );
```

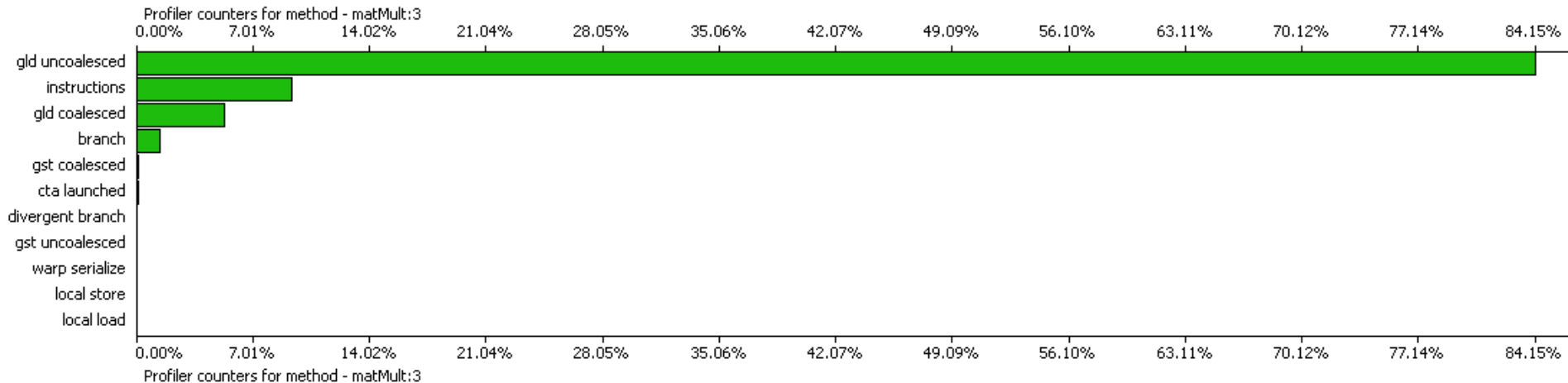
Простейшая реализация.

- На каждый элемент
 - $2 * N$ арифметических операций
 - $2 * N$ обращений к глобальной памяти
- *Узкое место – доступ в память*



Используем CUDA Profiler

Profiler Counter Plot



- Основное время (84.15%) ушло на чтение из глобальной памяти
- Вычисления заняли всего около 10%



Работа с памятью в CUDA

- Основа оптимизации – правильная работа с памятью:
 - Максимальное использование *shared*-памяти
 - Лекция 4
 - Использование специальных шаблонов доступа к памяти
 - Coalescing



Оптимизация работы с глобальной памятью.

- Обращения идут через 32/64/128-битовые слова
- При обращении к $t[i]$
 - $sizeof(t[0])$ равен 4/8/16 байтам
 - $t[i]$ выровнен по $sizeof(t[0])$
- Вся выделяемая память всегда выровнена по 256 байт



Использование выравнивания.

```
struct vec3
{
    float x, y, z;
};
```

- **Размер равен 12 байт**
- **Элементы массива не будут выровнены в памяти**

```
struct __align__(16) vec3
{
    float x, y, z;
};
```

- **Размер равен 16 байт**
- **Элементы массива всегда будут выровнены в памяти**



Объединение запросов к глобальной памяти.

- GPU умеет объединять ряд запросов к глобальной памяти в транзакцию одного сегмента
- Длина сегмента должна быть 32/64/128 байт
- Сегмент должен быть выровнен по своему размеру



Объединение (coalescing)

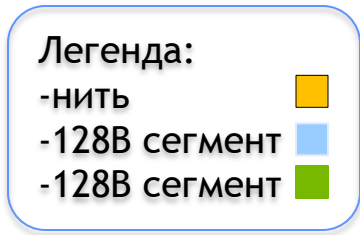
1.2/1.3

- Нити обращаются к
 - 8-битовым словам, дающим один 32-байтовый сегмент
 - 16-битовым словам, дающим один 64-байтовый сегмент
 - 32-битовым словам, дающим один 128-байтовый сегмент
- Объединение происходит на уровне полу-варпов

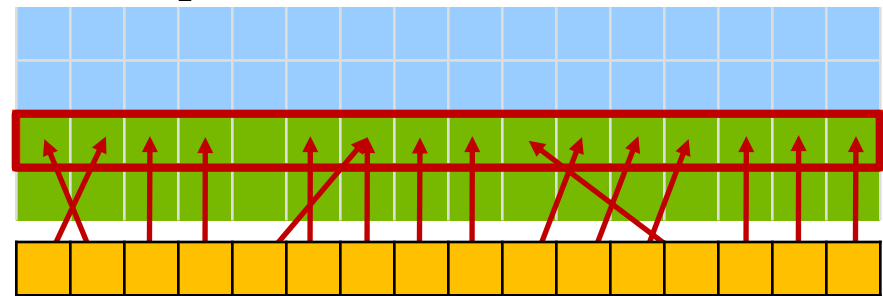


Объединение (coalescing) 1.2/1.3

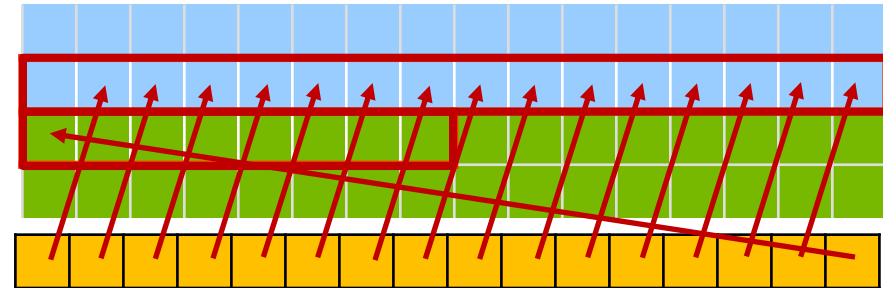
- Если хотя бы одно условие не выполнено
 - объединяет их в набор сегментов
 - для каждого проводится отдельная транзакция



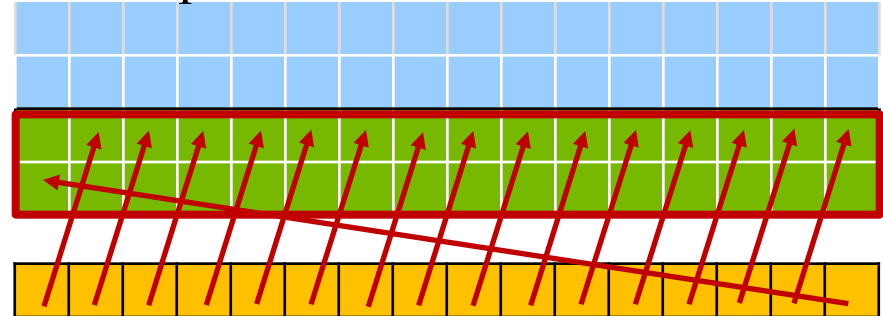
1 транзакция — 64В сегмент



2 транзакции — 64В и 32В сегменты



1 транзакция — 128В сегмент





Объединение (coalescing) 2.x

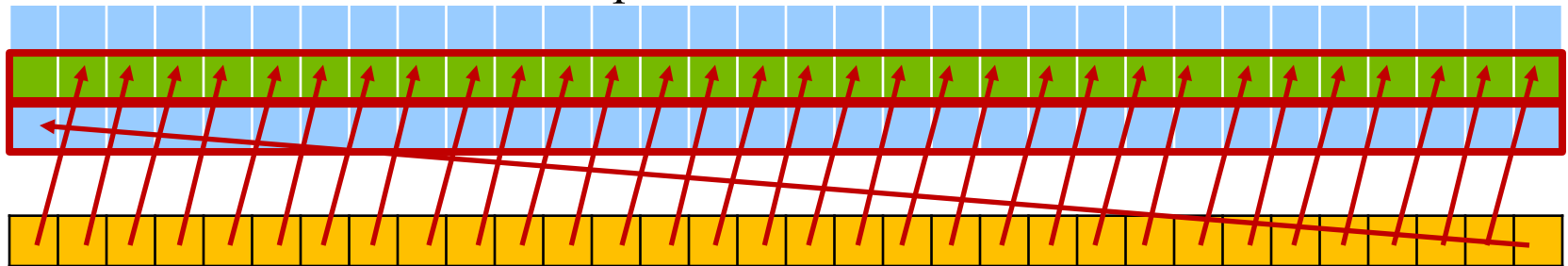
- На мультипроцессоре есть L1 кэш
 - Физически там, где разделяемая память
- Мультипроцессоры имеют общий L2 кэш
- Флаги компиляции
 - Использовать L1 и L2 :`-Xptxas -dlcm=ca`
 - Использовать L2 :`-Xptxas -dlcm=cg`
- Кэш линия 128В
- Объединение происходит на уровне варпов



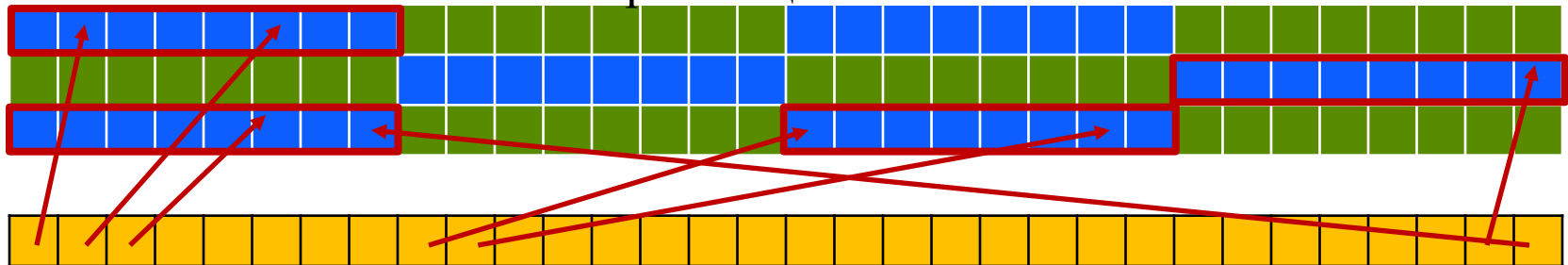


Объединение (coalescing) 2.x






- Если L1 кэш включен: всегда 128В сегменты
2 транзакция по 128В



- Если L2 кэш выключен: всегда 32В сегменты
4 транзакция по 32В



Легенда:

- нить 
- 128В сегмент  
- 32В сегменты  



Объединение (coalescing)

- Увеличения скорости работы с памятью на порядок
- Лучше использовать не массив структур, а набор массивов отдельных компонент
 - Проще гарантировать условия выполнения *coalescing'a*



Использование отдельных массивов

```
struct vec3
{
    float x, y, z;
};
vec3 * a;

float x = a [threadIdx.x].x;
float y = a [threadIdx.x].y;
float z = a [threadIdx.x].z;

float * ax, * ay, * az;

float x = ax [threadIdx];
float y = ay [threadIdx];
float z = az [threadIdx];
```

Не можем использовать *coalescing* при чтении данных

Поскольку нити одновременно обращаются к последовательно лежащим словам памяти, то будет происходить *coalescing*

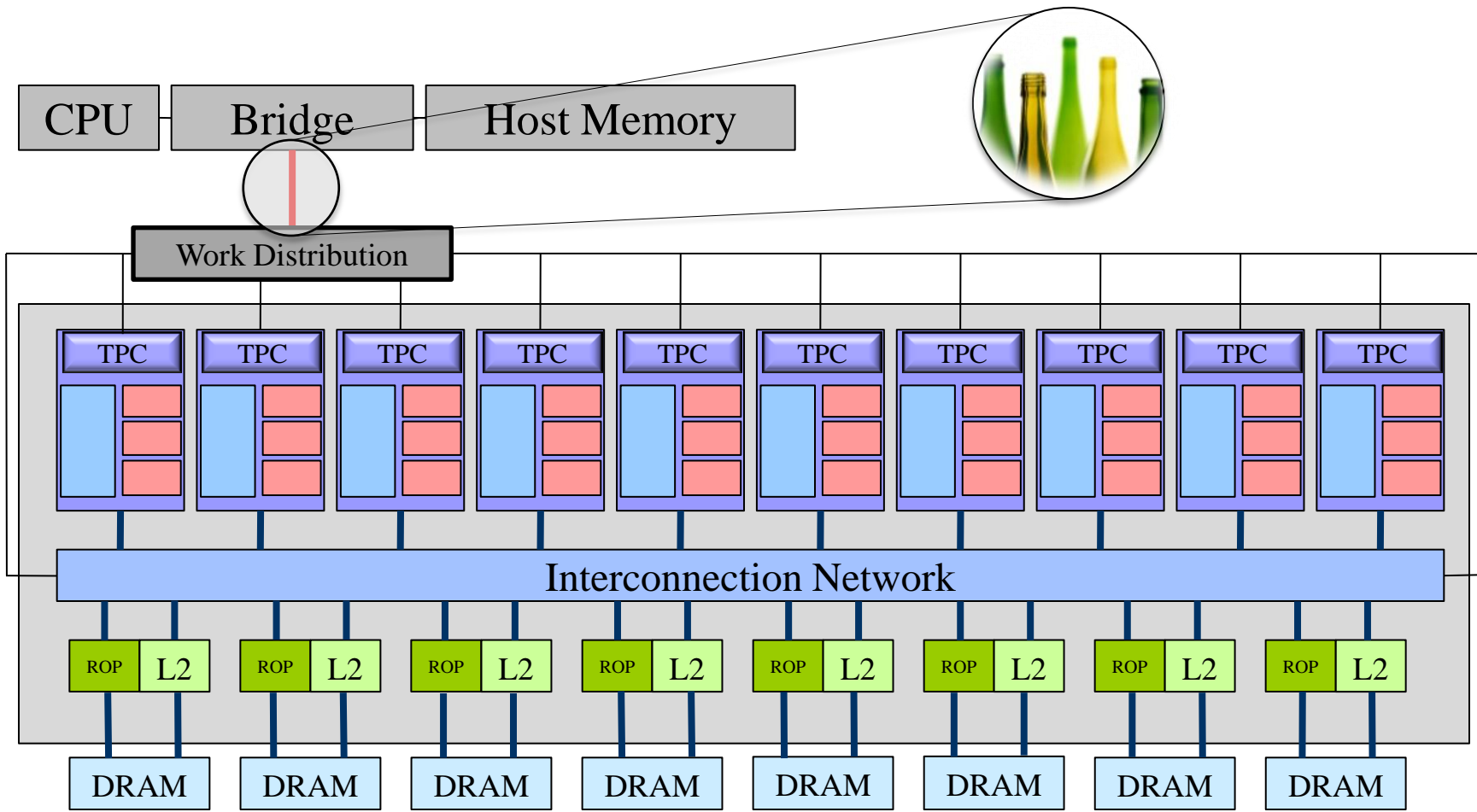


Pitch linear

- Для работы с 2D данными
 - `cudaMallocPitch(&ptr, &p, w, h)`
 - В `p` возвращает ширину выделенной памяти в байтах
 - $p \geq w * \text{sizeof}()$
- Для 1.x `p` кратно 64
- Для 2.x `p` кратно 128




Архитектура Tesla 10





Pinned память

X2 производительности

- Для ускорения передачи по PCI-E
 - `cudaMallocHost(&hostPtr, size)`
 - `cudaHostAlloc(&hostPtr, size, flag)`
 - `cudaHostFree(hostPtr)`
 - Флаги при выделении памяти
 - **DEFAULT** : эквивалентно `cudaMallocHost`
 - **PORTABLE** : для работы со множеством GPU из одного потока
 - **MAPPED** : для систем с общей памятью
 - **WRITE-COMBINED** : память не кэшируется на CPU, передача по PCI-E быстрее, чтение на CPU медленное
- 

Работа с глобальной памятью

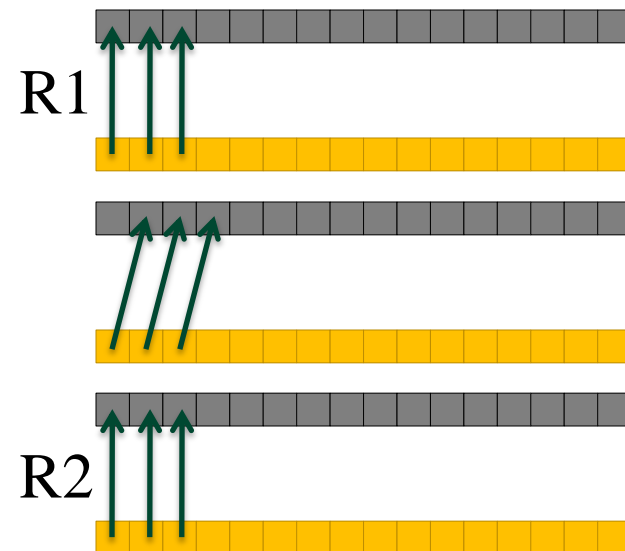
- `threadfence()` - дождаться, когда для всех активных блоков, текущие обращения в память завершатся
 - Не является средством синхронизации блоков
 - Блоки могут быть в разных состояниях
- `threadfence_block()` - дождаться пока все операции записи в память завершатся для вызвавшего блока



Работа с глобальной памятью



- **volatile** указывает, что переменная может быть изменена извне.

```
__global__ foo(float *p)
{
    float R1 = p[threadIdx.x];
    p[threadIdx.x + 1] = 0.0f;
    float R2 = p[threadIdx.x];
}
```



- В примере $R1 == R2$

Легенда:

-нить 
-float *p 



Работа с глобальной памятью 2.x

- Глобальный и локальный контроль за кэшем
 - `cudaThreadSetCacheConfig()`
 - `cudaFuncSetCacheConfig`
- `cudaFuncCachePreferNone`: значение по умолчанию
- `cudaFuncCachePreferShared`: бОльший объем разделяемой памяти предпочтительней
- `cudaFuncCachePreferL1`: бОльший объем L1 кэша предпочтительней



Ресурсы нашего курса

- [Steps3d.Narod.Ru](#)
- [Google Site CUDA.CS.MSU.SU](#)
- [Google Group CUDA.CS.MSU.SU](#)
- [Google Mail CS.MSU.SU](#)
- [Google SVN](#)
- [Tesla.Parallel.Ru](#)
- [Twirpx.Com](#)
- [Nvidia.Ru](#)

Дополнительные слайды

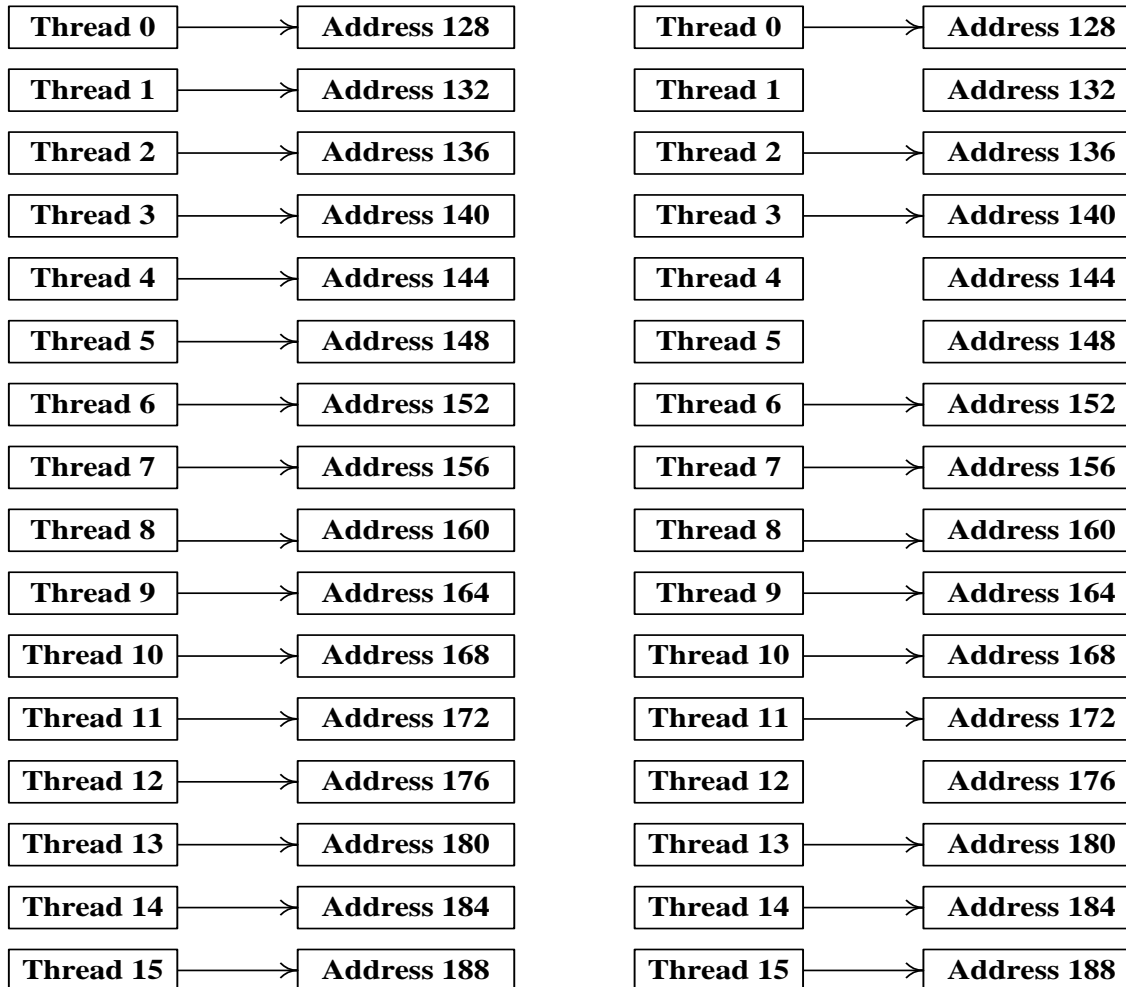
- Объединение (coalescing) для GPU с CC 1.0/1.1

Объединение (coalescing) для GPU с CC 1.0/1.1

- Нити обращаются к
 - 32-битовым словам, давая 64-байтовый блок
 - 64-битовым словам, давая 128-байтовый блок
- Все 16 слов лежат в пределах блока
- k -ая нить *half-warp*'а обращается к k -му слову блока



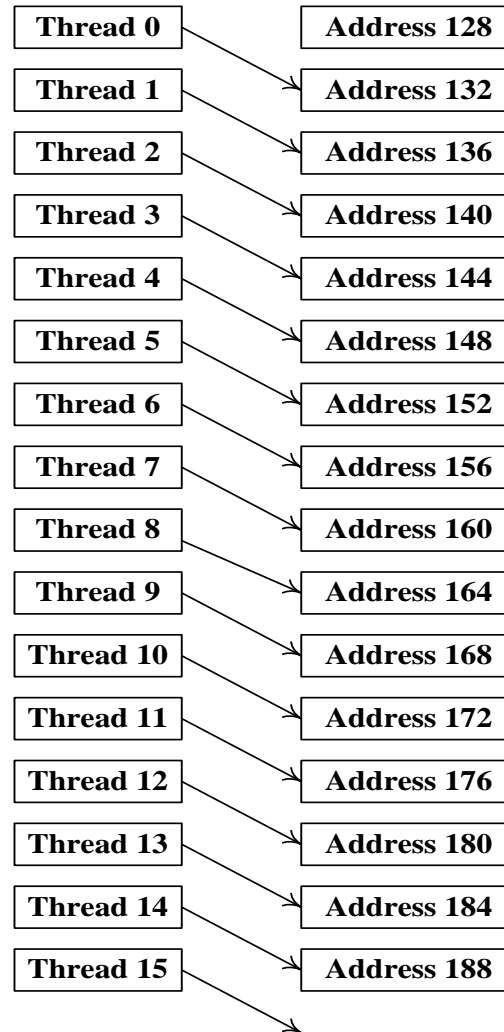
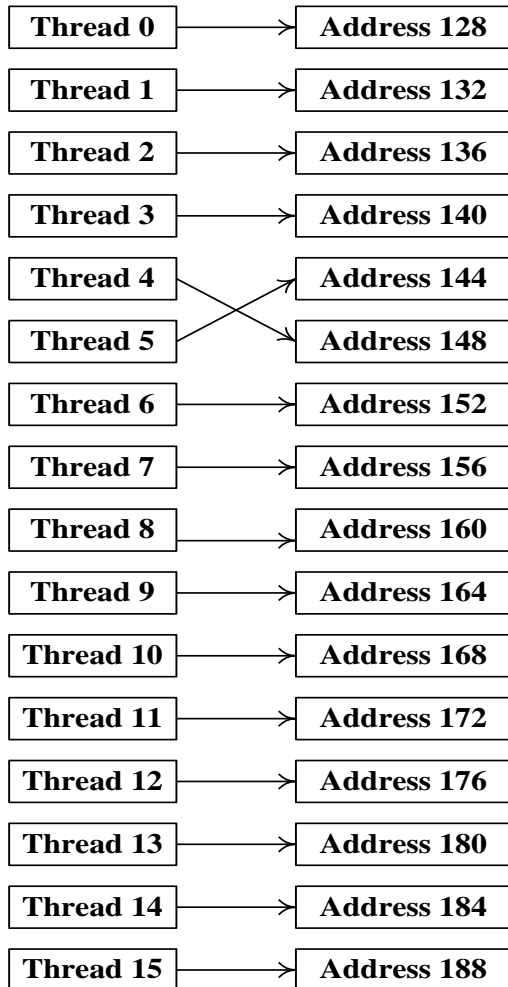
Объединение (coalescing) для GPU с CC 1.0/1.1



Coalescing



Объединение (coalescing) для GPU с CC 1.0/1.1



No Coalescing



Объединение (coalescing)

- Если хотя бы одно условие не выполнено
 - 1.0/1.1 – 16 отдельных транзакций
- Для 1.0/1.1 порядок в котором нити обращаются к словам внутри блока имеет значения (в отличии от 1.1/1.3)



Intelligence для CUDA

- Start → Run → Regedit
- HKEY_LOCAL_MACHINE
 - Software
 - Microsoft
 - Visual Studio
 - 9.0 MSVS 2008 или
 - 8.0 MSVS 2005
 - Languages
 - Language Services
 - C/C++
 - NCB Default C/C++ Extensions
 - Добавить .cu;
- Перезапустить VS