CUDA basics

- **Principe d'exécution d'un pgm CUDA**
- Variables et transferts de données CPU/GPU
- Définition de la grille de blocs
- Définition et exécution d'un 1er *kernel*
- Compilation d'une application CUDA

Lancement de calculs GPU depuis le CPU

Etapes d'exécution d'une application CUDA :

- Lancement sur le CPU d'un pgm d'apparence classique:
- Démarrage sur le CPU (initialisation de variables, calculs légers)
- Transfert des données depuis la mémoire du CPU vers la mémoire du GPU
- Lancement depuis le CPU de calculs sur le GPU:
  → exécution distante et massivement parallèle de « kernels » GPU.

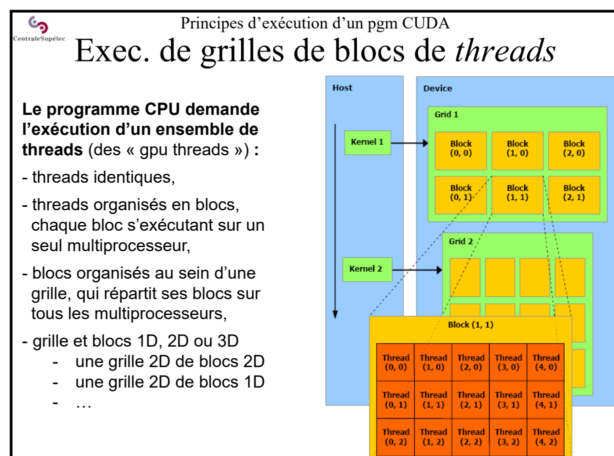
Les codes des kernels sont transférés aussi depuis le CPU

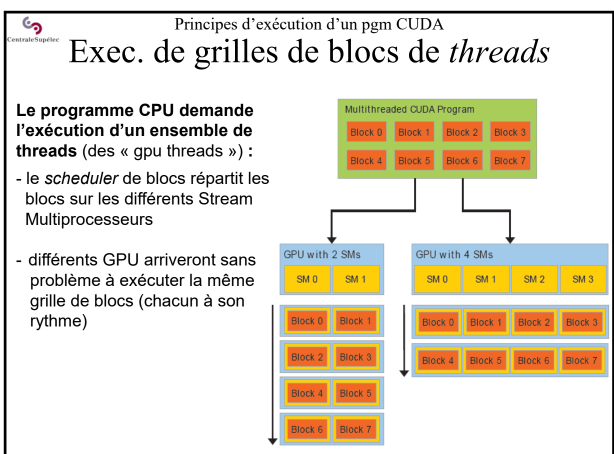
- Transfert des résultats depuis la mémoire du GPU vers la mémoire du CPU

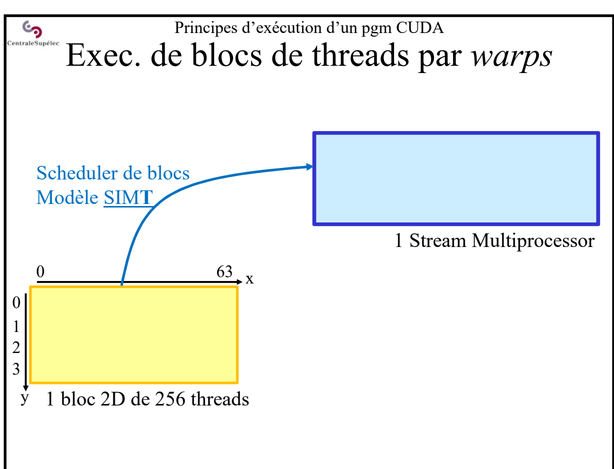
Rmq : les transferts CPU/GPU sont très couteux
il faut minimiser le nombre et le volume des transferts CPU/GPU

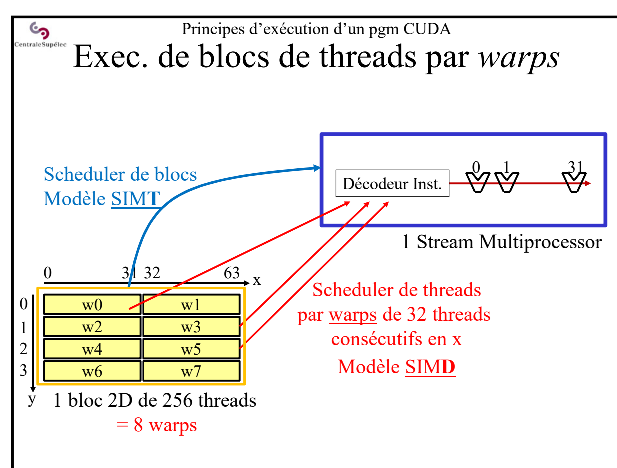
CPU | Input data transfer | GPU | « kernels » execution | Output data transfer

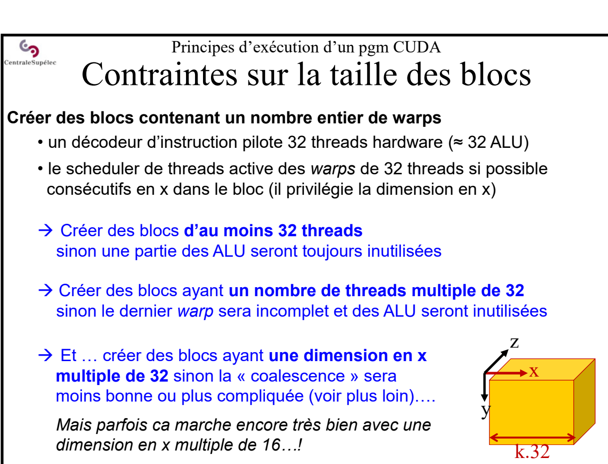
Application run | Kernel execution

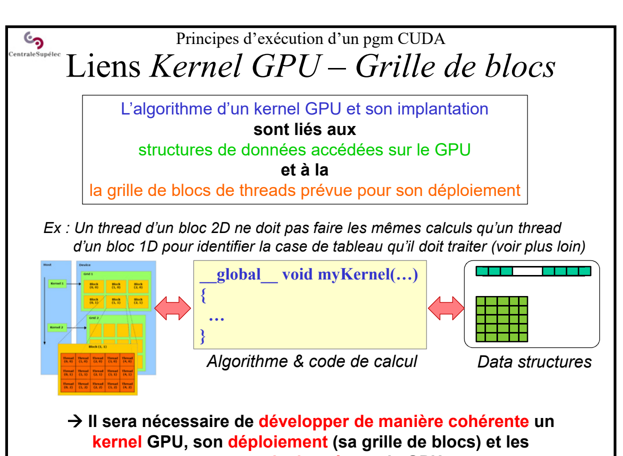

Principes d'exécution d'un pgm CUDA
Exec. de grilles de blocs de *threads*
Le programme CPU demande l'exécution d'un ensemble de threads (des « gpu threads ») **:**
- threads identiques,
- threads organisés en blocs, chaque bloc s'exécutant sur un seul multiprocesseur,
- blocs organisés au sein d'une grille, qui répartit ses blocs sur tous les multiprocesseurs,
- grille et blocs 1D, 2D ou 3D
- une grille 2D de blocs 2D
- une grille 2D de blocs 1D
- …
Host
Device
Grid 1
Kernel 1
Block (0, 0)
Block (1, 0)
Block (2, 0)
Block (0, 1)
Block (1, 1)
Block (2, 1)
Grid 2
Kernel 2
Block (1, 1)
Thread (0, 0)
Thread (1, 0)
Thread (2, 0)
Thread (3, 0)
Thread (4, 0)
Thread (0, 1)
Thread (1, 1)
Thread (2, 1)
Thread (3, 1)
Thread (4, 1)
Thread (0, 2)
Thread (1, 2)
Thread (2, 2)
Thread (3, 2)
Thread (4, 2)


Principes d'exécution d'un pgm CUDA
Exec. de grilles de blocs de *threads*
Le programme CPU demande l'exécution d'un ensemble de threads (des « gpu threads ») **:**
- le *scheduler* de blocs répartit les blocs sur les différents Stream Multiprocesseurs
- différents GPU arriveront sans problème à exécuter la même grille de blocs (chacun à son rythme)
Multithreaded CUDA Program
Block 0
Block 1
Block 2
Block 3
Block 4
Block 5
Block 6
Block 7
GPU with 2 SMs
SM 0
SM 1
GPU with 4 SMs
SM 0
SM 1
SM 2
SM 3


Principes d'exécution d'un pgm CUDA
Exec. de blocs de threads par *warps*
Scheduler de blocs
Modèle SIMT
1 Stream Multiprocessor
0
63
x
0
1
2
3
y
1 bloc 2D de 256 threads


Principes d'exécution d'un pgm CUDA
Exec. de blocs de threads par warps
Scheduler de blocs
Modèle SIMT
Décodeur Inst.
0
1
31
1 Stream Multiprocessor
0
31 32
63
x
w0
w1
w2
w3
w4
w5
w6
w7
0
1
2
3
y
1 bloc 2D de 256 threads
= 8 warps
Scheduler de threads
par warps de 32 threads
consécutifs en x
Modèle SIMD


Principes d'exécution d'un pgm CUDA
Contraintes sur la taille des blocs
Créer des blocs contenant un nombre entier de warps
• un décodeur d'instruction pilote 32 threads hardware (≈ 32 ALU)
• le scheduler de threads active des warps de 32 threads si possible consécutifs en x dans le bloc (il privilégie la dimension en x)
→ Créer des blocs d'au moins 32 threads
sinon une partie des ALU seront toujours inutilisées
→ Créer des blocs ayant un nombre de threads multiple de 32
sinon le dernier warp sera incomplet et des ALU seront inutilisées
→ Et … créer des blocs ayant une dimension en x multiple de 32 sinon la « coalescence » sera moins bonne ou plus compliquée (voir plus loin)….
Mais parfois ca marche encore très bien avec une dimension en x multiple de 16…!
z
x
y
k.32


Principes d'exécution d'un pgm CUDA
Liens Kernel GPU – Grille de blocs
L'algorithme d'un kernel GPU et son implantation
sont liés aux
structures de données accédées sur le GPU
et à la
la grille de blocs de threads prévue pour son déploiement
Ex : Un thread d'un bloc 2D ne doit pas faire les mêmes calculs qu'un thread d'un bloc 1D pour identifier la case de tableau qu'il doit traiter (voir plus loin)
__global__ void myKernel(…)
{
…
}
Algorithme & code de calcul
Data structures
→ Il sera nécessaire de développer de manière cohérente un kernel GPU, son déploiement (sa grille de blocs) et les structures de donnée sur le GPU

CentraleSupélec

CUDA basics

- Principe d'exécution d'un pgm CUDA
- **Variables et transferts de données CPU/GPU**
- Définition de la grille de blocs
- Définition et exécution d'un 1er *kernel*
- Compilation d'une application CUDA

CentraleSupélec

« Qualifiers » de CUDA

Fonctionnement des « qualifiers » de CUDA :

	`__device__`	`__constant__`	`__shared__`
Variables	Mémoire globale GPU	Mémoire constante GPU	Mémoire partagée d'un multiprocesseur
	Durée de vie de l'application	Durée de vie de l'application	Durée de vie du *block de threads*
	Accessible par les codes GPU et CPU	Ecrit par code CPU, lu par code GPU	Accessible par le code GPU, sert à *cacher* la mémoire globale GPU
	`__device__`	`__host__` (default)	`__global__`
Fonctions	Appel sur GPU Exec sur GPU	Appel sur CPU Exec sur CPU	Appel sur CPU Exec sur GPU

→ Les « qualifiers » différencient les parties de code GPU et CPU.

CentraleSupélec

Transfert de données CPU-GPU

Variables allouées sur GPU à la compilation (« *symboles* ») :

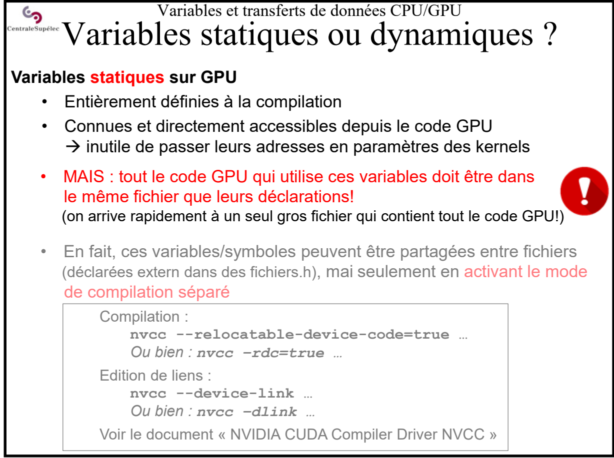
```
float TabCPU[N];              // Array on CPU
__device__ float TabGPU[N];   // Array on GPU (symbol)
```

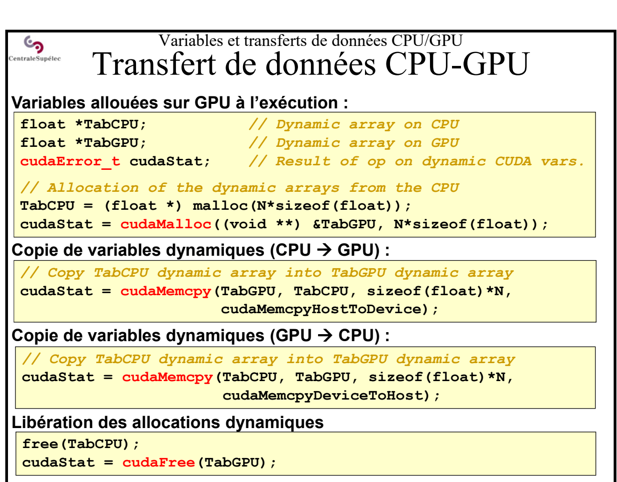
Transfert de données du CPU vers un « *symbole* » stocké sur GPU :

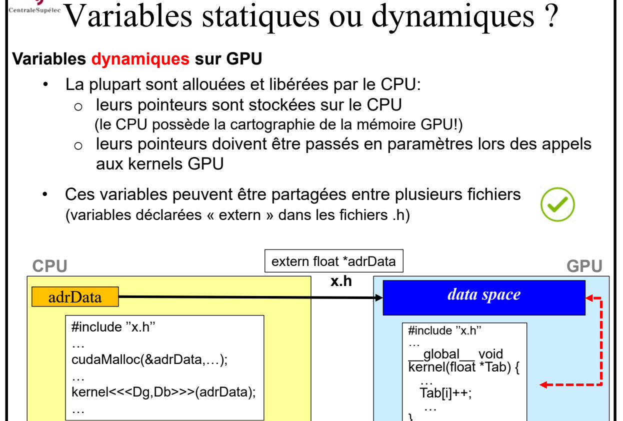
```
// Copy all TabCPU array into TabGPU array
cudaMemcpyToSymbol(TabGPU,&TabCPU[0],
                   sizeof(float)*N,0,
                   cudaMemcpyHostToDevice);

// Copy 2nd half of TabCPU array into 2nd half TabGPU array
cudaMemcpyToSymbol(TabGPU,&TabCPU[N/2],
                   sizeof(float)*N/2,sizeof(float)*N/2,
                   cudaMemcpyHostToDevice);
```

Transfert de données d'un « *symbole* » stocké sur GPU vers le CPU :

```
// Copy all TabGPU array into TabCPU array
cudaMemcpyFromSymbol(&TabCPU[0],TabGPU,
                     sizeof(float)*N,0,
                     cudaMemcpyDeviceToHost);
```


Variables et transferts de données CPU/GPU
CentraleSupélec
Variables statiques ou dynamiques ?
Variables statiques sur GPU
• Entièrement définies à la compilation
• Connues et directement accessibles depuis le code GPU
→ inutile de passer leurs adresses en paramètres des kernels
• MAIS : tout le code GPU qui utilise ces variables doit être dans le même fichier que leurs déclarations!
(on arrive rapidement à un seul gros fichier qui contient tout le code GPU!)
• En fait, ces variables/symboles peuvent être partagées entre fichiers (déclarées extern dans des fichiers.h), mai seulement en activant le mode de compilation séparé
Compilation :
nvcc --relocatable-device-code=true …
Ou bien : nvcc –rdc=true …
Edition de liens :
nvcc --device-link …
Ou bien : nvcc –dlink …
Voir le document « NVIDIA CUDA Compiler Driver NVCC »


Variables et transferts de données CPU/GPU
CentraleSupélec
Transfert de données CPU-GPU
Variables allouées sur GPU à l'exécution :
float *TabCPU; // Dynamic array on CPU
float *TabGPU; // Dynamic array on GPU
cudaError_t cudaStat; // Result of op on dynamic CUDA vars.
// Allocation of the dynamic arrays from the CPU
TabCPU = (float *) malloc(N*sizeof(float));
cudaStat = cudaMalloc((void **) &TabGPU, N*sizeof(float));
Copie de variables dynamiques (CPU → GPU) :
// Copy TabCPU dynamic array into TabGPU dynamic array
cudaStat = cudaMemcpy(TabGPU, TabCPU, sizeof(float)*N,
cudaMemcpyHostToDevice);
Copie de variables dynamiques (GPU → CPU) :
// Copy TabCPU dynamic array into TabGPU dynamic array
cudaStat = cudaMemcpy(TabCPU, TabGPU, sizeof(float)*N,
cudaMemcpyDeviceToHost);
Libération des allocations dynamiques
free(TabCPU);
cudaStat = cudaFree(TabGPU);


Variables et transferts de données CPU/GPU
CentraleSupélec
Variables statiques ou dynamiques ?
Variables dynamiques sur GPU
• La plupart sont allouées et libérées par le CPU:
o leurs pointeurs sont stockées sur le CPU
(le CPU possède la cartographie de la mémoire GPU!)
o leurs pointeurs doivent être passés en paramètres lors des appels aux kernels GPU
• Ces variables peuvent être partagées entre plusieurs fichiers
(variables déclarées « extern » dans les fichiers .h)
CPU
extern float *adrData
x.h
GPU
adrData
data space
#include "x.h"
…
cudaMalloc(&adrData,…);
…
kernel<<<Dg,Db>>>(adrData);
…
#include "x.h"
…
__global__ void
kernel(float *Tab) {
…
Tab[i]++;
…
}

CUDA basics

- Principe d'exécution d'un pgm CUDA
- Variables et transferts de données CPU/GPU
- **Définition de la grille de blocs**
- Définition et exécution d'un 1er *kernel*
- Compilation d'une application CUDA

Limites sur les tailles de grille et de blocs

Type CUDA de dimension de bloc ou de grille :

- `dim3` est un type structuré de 3 int (_.x, _.y et _.z)
- qui permet de définir des descripteurs de grilles et de blocs (`Dg` et `Db`)

Limites (fortes) sur la taille des blocs :

- Barres, matrices, ou cubes de threads.
- `Db.x` ≤ 1024, `Db.y` ≤ 1024, `Db.z` ≤ 64
- Nbr total de threads / bloc ≤ 1024

Limites (faibles) sur la taille de la grille :

- Barres, matrices, ou cubes de blocs.
- `Dg.x` ≤ $2^{31} - 1$
- `Dg.y` ≤ 65535, `Dg.z` ≤ 65535

```
// GPU thread management
dim3 Dg, Db;
// Block of 128x4 threads
Db.x = 128;
Db.y = 4;
Db.z = 1;
// Grid of 512 blocks
Dg.x = 512;
Dg.y = 1;
Dg.z = 1;
// → 262144 threads!
```

Lancement d'un kernel à partir de sa grille de blocs :

```
// Classical call from a CPU routine
Kernel<<< Dg, Db >>>(parameter);
```


Grille de blocs sans débordement

Exemple (très simple) d'une « grille 1D de blocs 1D de threads » :

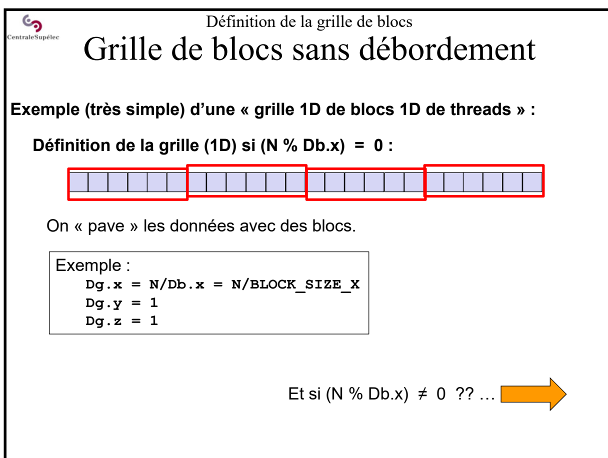
Tab[N]

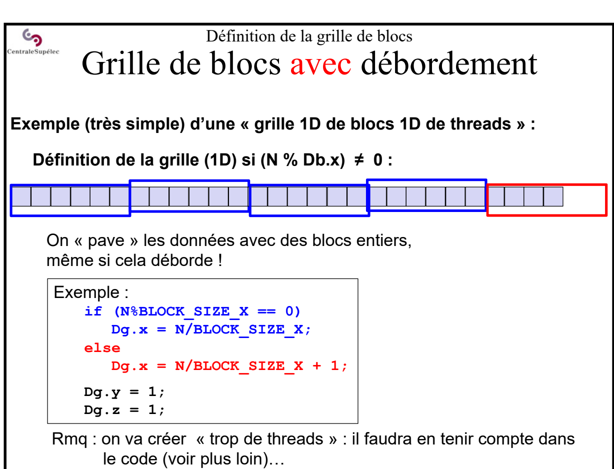
Pour chaque case « i » :
Tab[i] = Tab[i] * 2.0

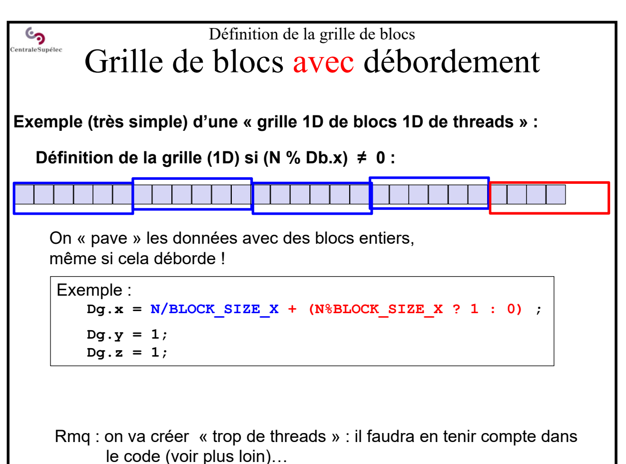
Stratégie (simpliste) :
- 1 thread GPU traitera 1 case
- Blocs 1D de threads

Définition des blocs (1D) :

Db.x = BLOCK_SIZE_X; // = 32/64/128/256/512/1024
Db.y = BLOCK_SIZE_Y; // = 1
Db.z = BLOCK_SIZE_Z; // = 1


Définition de la grille de blocs
Grille de blocs sans débordement
Exemple (très simple) d'une « grille 1D de blocs 1D de threads » :
Définition de la grille (1D) si (N % Db.x) = 0 :
On « pave » les données avec des blocs.
Exemple :
Dg.x = N/Db.x = N/BLOCK_SIZE_X
Dg.y = 1
Dg.z = 1
Et si (N % Db.x) ≠ 0 ?? …


Définition de la grille de blocs
Grille de blocs avec débordement
Exemple (très simple) d'une « grille 1D de blocs 1D de threads » :
Définition de la grille (1D) si (N % Db.x) ≠ 0 :
On « pave » les données avec des blocs entiers,
même si cela déborde !
Exemple :
if (N%BLOCK_SIZE_X == 0)
Dg.x = N/BLOCK_SIZE_X;
else
Dg.x = N/BLOCK_SIZE_X + 1;
Dg.y = 1;
Dg.z = 1;
Rmq : on va créer « trop de threads » : il faudra en tenir compte dans
le code (voir plus loin)…


Définition de la grille de blocs
Grille de blocs avec débordement
Exemple (très simple) d'une « grille 1D de blocs 1D de threads » :
Définition de la grille (1D) si (N % Db.x) ≠ 0 :
On « pave » les données avec des blocs entiers,
même si cela déborde !
Exemple :
Dg.x = N/BLOCK_SIZE_X + (N%BLOCK_SIZE_X ? 1 : 0) ;
Dg.y = 1;
Dg.z = 1;
Rmq : on va créer « trop de threads » : il faudra en tenir compte dans
le code (voir plus loin)…

Grille de blocs avec débordement

Exemple (très simple) d'une « grille 1D de blocs 1D de threads » :

Définition de la grille (1D) si (N % Db.x) ≠ 0 :

On « pave » les données avec des blocs entiers, même si cela déborde !

Exemple :
```
Dg.x = (N-1)/BLOCK_SIZE_X + 1;
Dg.y = 1;
Dg.z = 1;
```

Rmq : on va créer « trop de threads » : il faudra en tenir compte dans le code (voir plus loin)…

Créer beaucoup de petits threads

Masquage des temps d'accès mémoires des GPU :

- un GPU passe d'un warp de threads à un autre très rapidement
- un GPU masque la latence de ses accès mémoires par multi-threading

→ Ne pas hésiter à créer un **grand nombre de petits threads** GPU pour réaliser un calcul

Ex.: pour traiter une table de N éléments :

- des Threads traitant *UN* élément chacun
- une Grille de blocs de *N* threads au total

vs

- des Threads traitant *n* éléments chacun
- une Grille de blocs de *N/n* threads au total

Granularité de la grille et des blocs

Combien de threads/bloc et de blocs/grille ?

Le *scheduler* de threads d'un blocs souhaite avoir « des blocs assez gros » (« beaucoup de threads dans un bloc »)

→ Pour avoir des *warps* de threads à activer en réserve, afin de recouvrir des temps d'accès à la mémoire

Le *scheduler* de blocs souhaite avoir « plein de blocs pas trop gros »

→ Des blocs pas trop gros pour en charger plusieurs en « résident » dans chaque SM, afin de recouvrir des temps d'accès à la mémoire

→ Beaucoup de blocs pour pouvoir remplir tous les SM du GPU

Le GPU ne démarre un bloc de threads sur un SM que s'il a assez de registres et autres rsrc disponibles

Avoir des petits blocs permet donc d'en charger plus en « résidents » dans chaque multiprocesseur

Vaut-il mieux faire peu de gros blocs ou beaucoup de petits blocs ?

Granularité de la grille et des blocs

Combien de threads/bloc et de blocs/grille ?

Plusieurs stratégies possibles :

- **Faire des blocs de taille moyenne** (128/256 threads) pour permettre aux *deux schedulers* d'optimiser l'exécution
- **Calculer** la taille des blocs menant à l'occupation maximale des ressources du GPU…
- **Expérimenter** diverses tailles de blocs de 32/64/128/256/512/1024 !

La solution optimale dépend du code CUDA et du modèle de GPU

- Trouver la granularité optimale de grille de blocs peut demander de nombreuses expérimentations
- Optimisation un peu moins sensible avec les nouveaux GPU

→ Voir TP

Granularité de la grille et des blocs

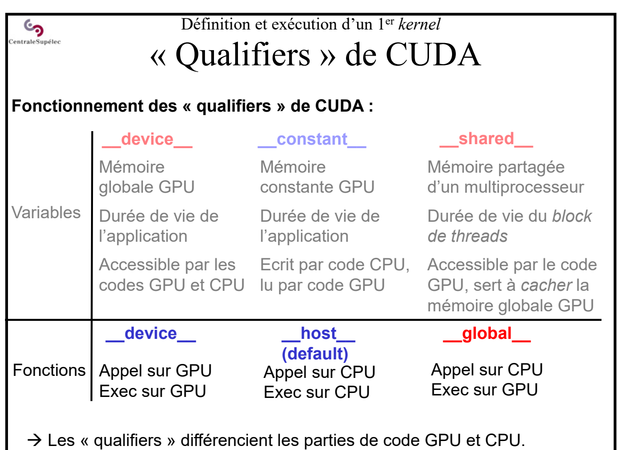
Source : https://en.wikipedia.org/wiki/CUDA

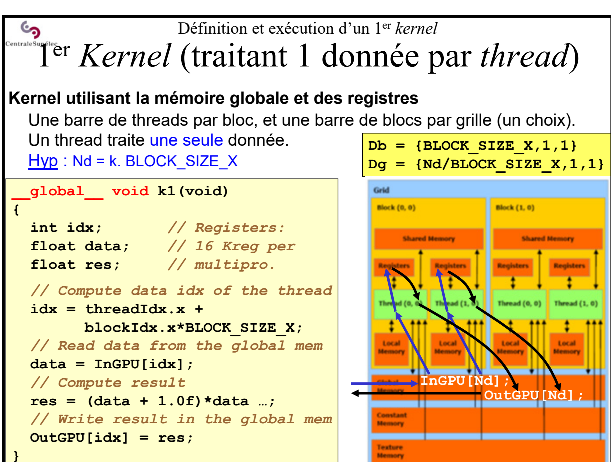
Technical specifications	Compute capability (version)																
	1.0	1.1	1.2	1.3	2.x	3.0	3.2	3.5	3.7	5.0	5.2	5.3	6.0	6.1	6.2	7.0 (7.2?)	7.5
Maximum number of resident grids per device (concurrent kernel execution)	t.b.d.				16		4	32				16	128	32	16	128	
Maximum dimensionality of grid of thread blocks	2				3												
Maximum x-dimension of a grid of thread blocks	65535					$2^{31} - 1$											
Maximum y-, or z-dimension of a grid of thread blocks	65535																
Maximum dimensionality of thread block	3																
Maximum x- or y-dimension of a block	512				1024												
Maximum z-dimension of a block	64																
Maximum number of threads per block	512				1024												
Warp size	32																
Maximum number of resident blocks per multiprocessor	8					16				32							16
Maximum number of resident warps per multiprocessor	24		32		48	64											32
Maximum number of resident threads per multiprocessor	768		1024		1536	2048											1024
Number of 32-bit registers per multiprocessor	8 K		16 K		32 K	64 K			128 K	64 K							
Maximum number of 32-bit registers per thread block	N/A				32 K	64 K	32 K	64 K				32 K	64 K		32 K	64 K	
Maximum number of 32-bit registers per thread	124				63		255										

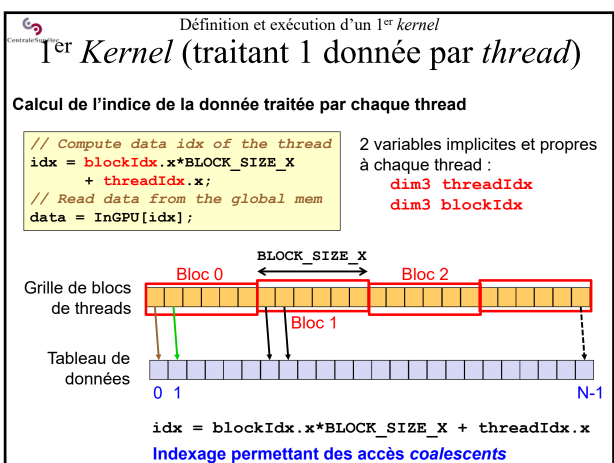
Certaines caractéristiques sont très stables, d'autres moins …

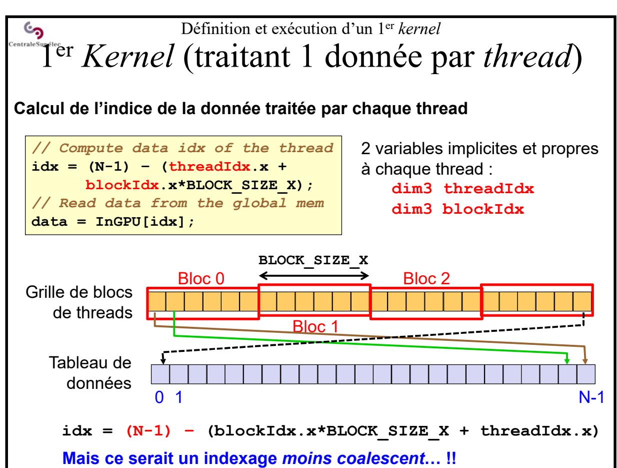
CUDA basics

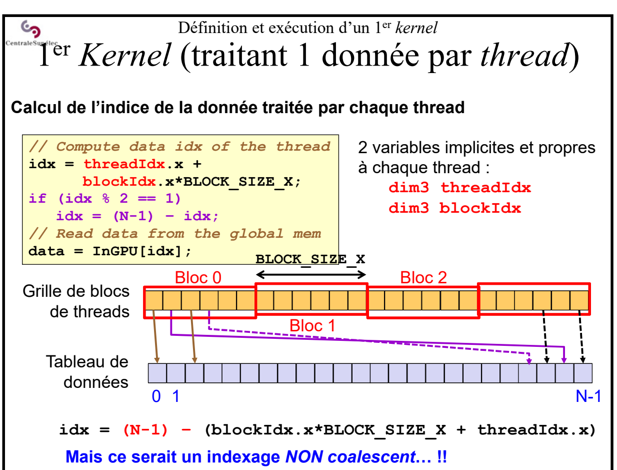
- Principe d'exécution d'un pgm CUDA
- Variables et transferts de données CPU/GPU
- Définition de la grille de blocs
- **Définition et exécution d'un 1er *kernel***
- Compilation d'une application CUDA

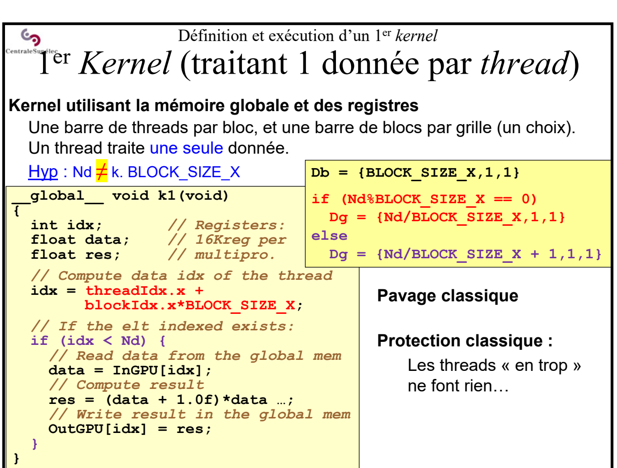

Définition et exécution d'un 1er kernel
« Qualifiers » de CUDA
Fonctionnement des « qualifiers » de CUDA :
Variables
__device__
Mémoire globale GPU
Durée de vie de l'application
Accessible par les codes GPU et CPU
__constant__
Mémoire constante GPU
Durée de vie de l'application
Ecrit par code CPU, lu par code GPU
__shared__
Mémoire partagée d'un multiprocesseur
Durée de vie du block de threads
Accessible par le code GPU, sert à cacher la mémoire globale GPU
Fonctions
__device__
Appel sur GPU
Exec sur GPU
__host__
(default)
Appel sur CPU
Exec sur CPU
__global__
Appel sur CPU
Exec sur GPU
→ Les « qualifiers » différencient les parties de code GPU et CPU.

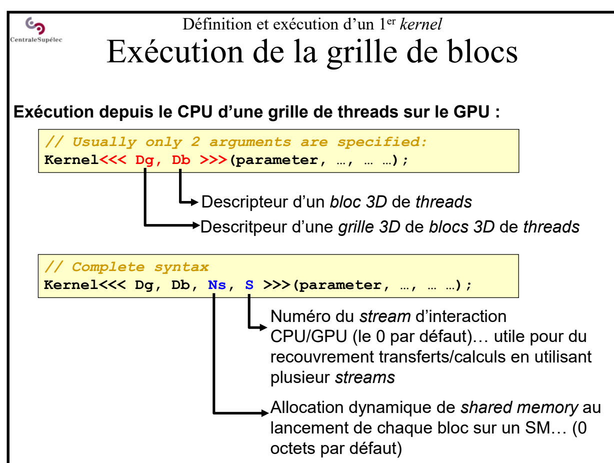

Définition et exécution d'un 1er kernel
1er Kernel (traitant 1 donnée par thread)
Kernel utilisant la mémoire globale et des registres
Une barre de threads par bloc, et une barre de blocs par grille (un choix).
Un thread traite une seule donnée.
Hyp : Nd = k. BLOCK_SIZE_X
Db = {BLOCK_SIZE_X,1,1}
Dg = {Nd/BLOCK_SIZE_X,1,1}
__global__ void k1(void)
{
int idx; // Registers:
float data; // 16 Kreg per
float res; // multipro.
// Compute data idx of the thread
idx = threadIdx.x +
blockIdx.x*BLOCK_SIZE_X;
// Read data from the global mem
data = InGPU[idx];
// Compute result
res = (data + 1.0f)*data …;
// Write result in the global mem
OutGPU[idx] = res;
}
InGPU[Nd];
OutGPU[Nd];

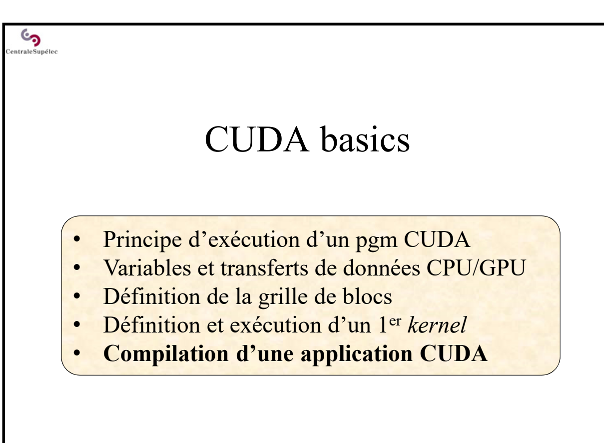

Définition et exécution d'un 1er kernel
1er Kernel (traitant 1 donnée par thread)
Calcul de l'indice de la donnée traitée par chaque thread
// Compute data idx of the thread
idx = blockIdx.x*BLOCK_SIZE_X
+ threadIdx.x;
// Read data from the global mem
data = InGPU[idx];
2 variables implicites et propres à chaque thread :
dim3 threadIdx
dim3 blockIdx
BLOCK_SIZE_X
Bloc 0
Bloc 1
Bloc 2
Grille de blocs de threads
Tableau de données
0 1
N-1
idx = blockIdx.x*BLOCK_SIZE_X + threadIdx.x
Indexage permettant des accès coalescents

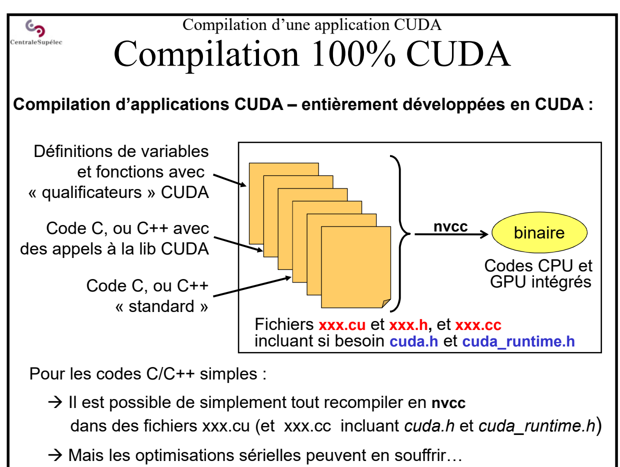

Définition et exécution d'un 1er kernel
1er Kernel (traitant 1 donnée par thread)
Calcul de l'indice de la donnée traitée par chaque thread
// Compute data idx of the thread
idx = (N-1) – (threadIdx.x +
blockIdx.x*BLOCK_SIZE_X);
// Read data from the global mem
data = InGPU[idx];
2 variables implicites et propres
à chaque thread :
dim3 threadIdx
dim3 blockIdx
BLOCK_SIZE_X
Bloc 0
Bloc 2
Grille de blocs
de threads
Bloc 1
Tableau de
données
0 1
N-1
idx = (N-1) – (blockIdx.x*BLOCK_SIZE_X + threadIdx.x)
Mais ce serait un indexage moins coalescent… !!

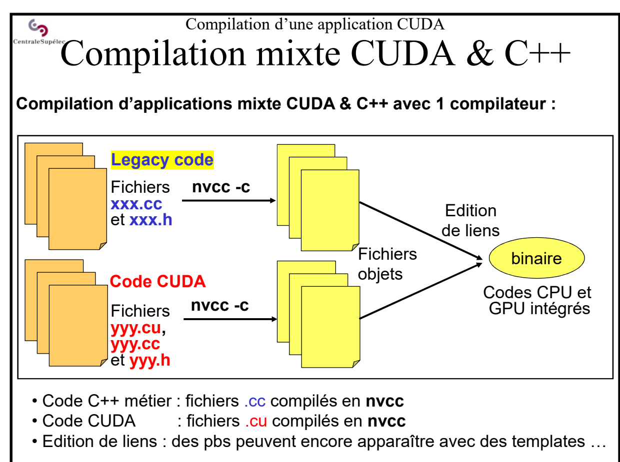

Définition et exécution d'un 1er kernel
1er Kernel (traitant 1 donnée par thread)
Calcul de l'indice de la donnée traitée par chaque thread
// Compute data idx of the thread
idx = threadIdx.x +
blockIdx.x*BLOCK_SIZE_X;
if (idx % 2 == 1)
idx = (N-1) – idx;
// Read data from the global mem
data = InGPU[idx];
2 variables implicites et propres
à chaque thread :
dim3 threadIdx
dim3 blockIdx
BLOCK_SIZE_X
Bloc 0
Bloc 2
Grille de blocs
de threads
Bloc 1
Tableau de
données
0 1
N-1
idx = (N-1) – (blockIdx.x*BLOCK_SIZE_X + threadIdx.x)
Mais ce serait un indexage NON coalescent… !!

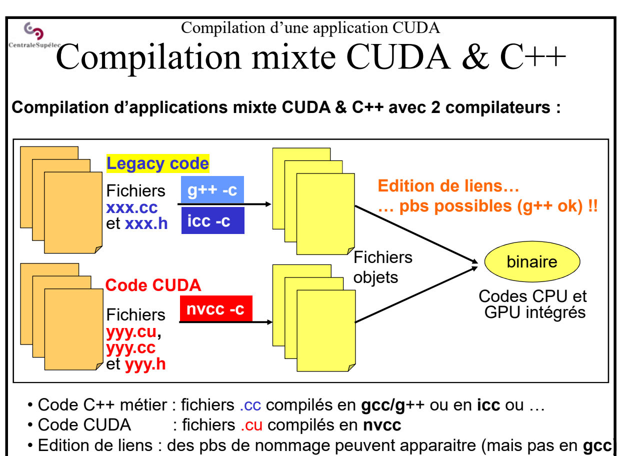

Définition et exécution d'un 1er kernel
1er Kernel (traitant 1 donnée par thread)
Kernel utilisant la mémoire globale et des registres
Une barre de threads par bloc, et une barre de blocs par grille (un choix).
Un thread traite une seule donnée.
Hyp : Nd ≠ k. BLOCK_SIZE_X
Db = {BLOCK_SIZE_X,1,1}
if (Nd%BLOCK_SIZE_X == 0)
Dg = {Nd/BLOCK_SIZE_X,1,1}
else
Dg = {Nd/BLOCK_SIZE_X + 1,1,1}
__global__ void k1(void)
{
int idx; // Registers:
float data; // 16Kreg per
float res; // multipro.
// Compute data idx of the thread
idx = threadIdx.x +
blockIdx.x*BLOCK_SIZE_X;
// If the elt indexed exists:
if (idx < Nd) {
// Read data from the global mem
data = InGPU[idx];
// Compute result
res = (data + 1.0f)*data …;
// Write result in the global mem
OutGPU[idx] = res;
}
}
Pavage classique
Protection classique :
Les threads « en trop »
ne font rien…

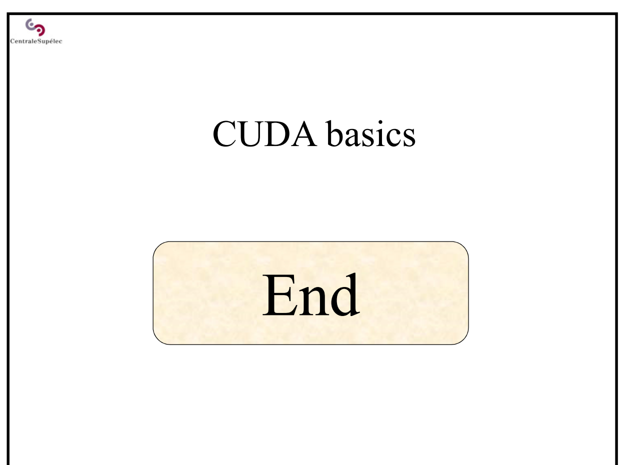

Définition et exécution d'un 1er kernel
Exécution de la grille de blocs
Exécution depuis le CPU d'une grille de threads sur le GPU :
// Usually only 2 arguments are specified:
Kernel<<< Dg, Db >>>(parameter, …, … …);
Descripteur d'un bloc 3D de threads
Descritpeur d'une grille 3D de blocs 3D de threads
// Complete syntax
Kernel<<< Dg, Db, Ns, S >>>(parameter, …, … …);
Numéro du stream d'interaction CPU/GPU (le 0 par défaut)… utile pour du recouvrement transferts/calculs en utilisant plusieur streams
Allocation dynamique de shared memory au lancement de chaque bloc sur un SM… (0 octets par défaut)


CUDA basics
Principe d'exécution d'un pgm CUDA
Variables et transferts de données CPU/GPU
Définition de la grille de blocs
Définition et exécution d'un 1er kernel
Compilation d'une application CUDA


Compilation d'une application CUDA
Compilation 100% CUDA
Compilation d'applications CUDA – entièrement développées en CUDA :
Définitions de variables et fonctions avec « qualificateurs » CUDA
Code C, ou C++ avec des appels à la lib CUDA
Code C, ou C++ « standard »
nvcc
binaire
Codes CPU et GPU intégrés
Fichiers xxx.cu et xxx.h, et xxx.cc incluant si besoin cuda.h et cuda_runtime.h
Pour les codes C/C++ simples :
→ Il est possible de simplement tout recompiler en nvcc dans des fichiers xxx.cu (et xxx.cc incluant cuda.h et cuda_runtime.h)
→ Mais les optimisations sérielles peuvent en souffrir…


Compilation d'une application CUDA
Compilation mixte CUDA & C++
Compilation d'applications mixte CUDA & C++ avec 1 compilateur :
Legacy code
Fichiers xxx.cc et xxx.h
nvcc -c
Code CUDA
Fichiers yyy.cu, yyy.cc et yyy.h
nvcc -c
Fichiers objets
Edition de liens
binaire
Codes CPU et GPU intégrés
• Code C++ métier : fichiers .cc compilés en nvcc
• Code CUDA : fichiers .cu compilés en nvcc
• Edition de liens : des pbs peuvent encore apparaître avec des templates …


Compilation d'une application CUDA
Compilation mixte CUDA & C++
Compilation d'applications mixte CUDA & C++ avec 2 compilateurs :
Legacy code
Fichiers xxx.cc et xxx.h
g++ -c
icc -c
Code CUDA
Fichiers yyy.cu, yyy.cc et yyy.h
nvcc -c
Fichiers objets
Edition de liens…
… pbs possibles (g++ ok) !!
binaire
Codes CPU et GPU intégrés
• Code C++ métier : fichiers .cc compilés en gcc/g++ ou en icc ou …
• Code CUDA : fichiers .cu compilés en nvcc
• Edition de liens : des pbs de nommage peuvent apparaitre (mais pas en gcc


CUDA basics
End