

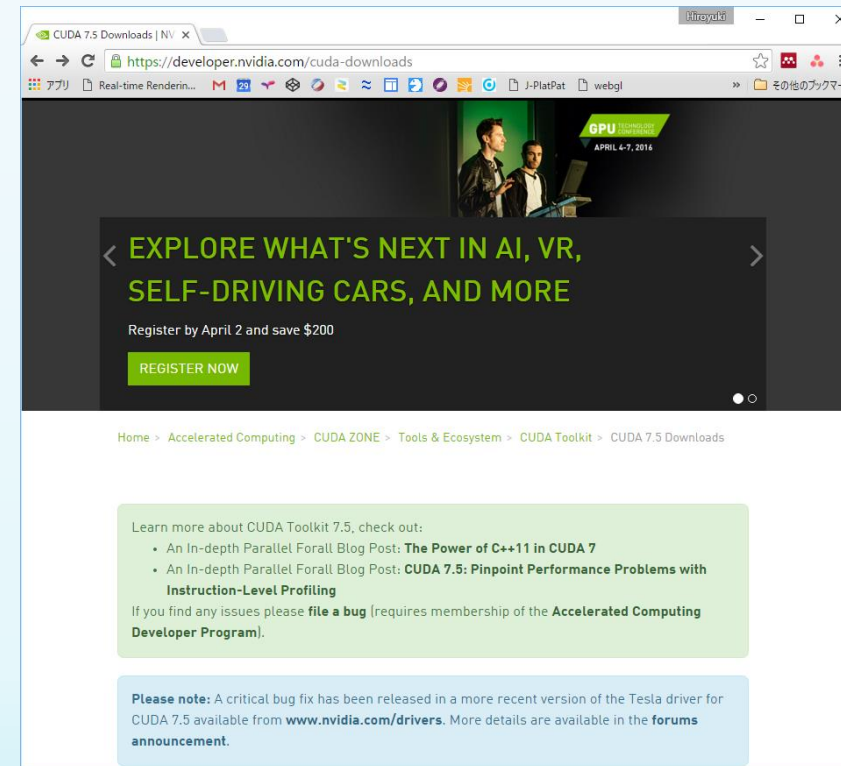
Introduction to CUDA 7.5 on Windows とりあえず動かす編

2016/05/26

Hiroyuki Kubo

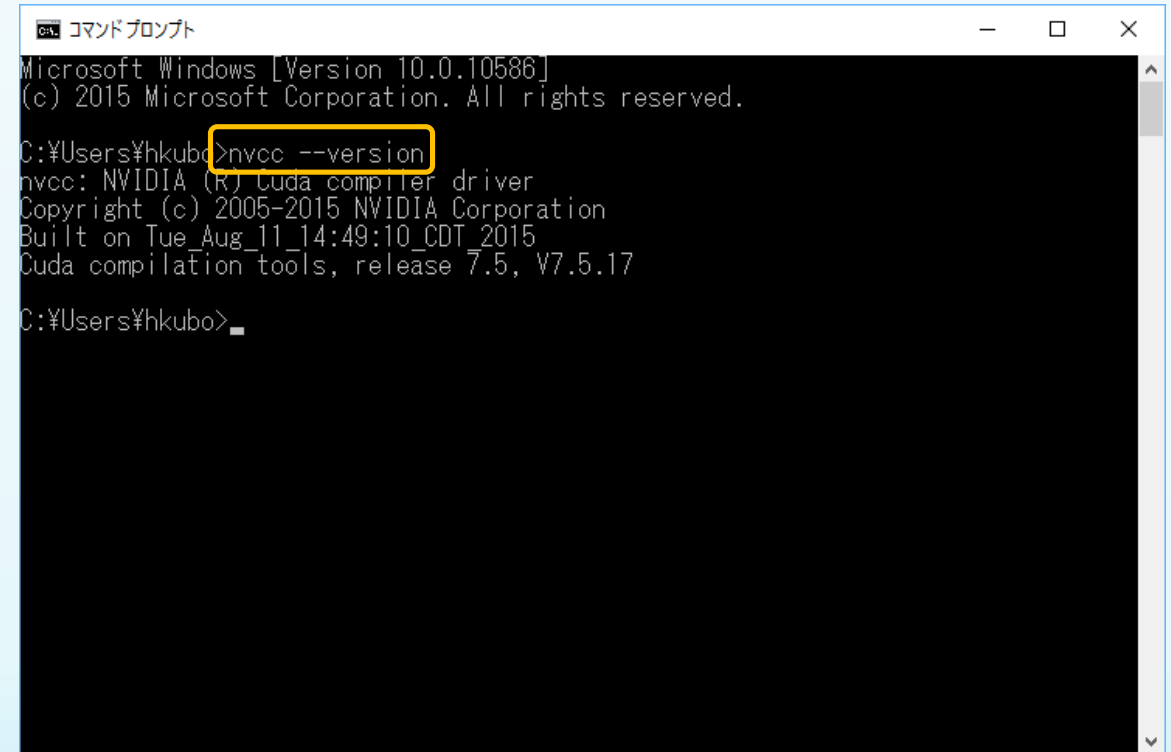
CUDA SDKのインストール

- CUDA ダウンロードサイト
(<https://developer.nvidia.com/cuda-downloads>)から
インストーラをダウンロードする
- インストーラを起動し、インストール。
(『はい』を押し続ける。)
- この資料はCUDA7.5を前提としているが
たぶん6.5でも動くと思います。



インストールの確認

- コマンドプロンプトを起動して
“nvcc --version”
とタイプする.
- バージョン情報が表示されたらOK



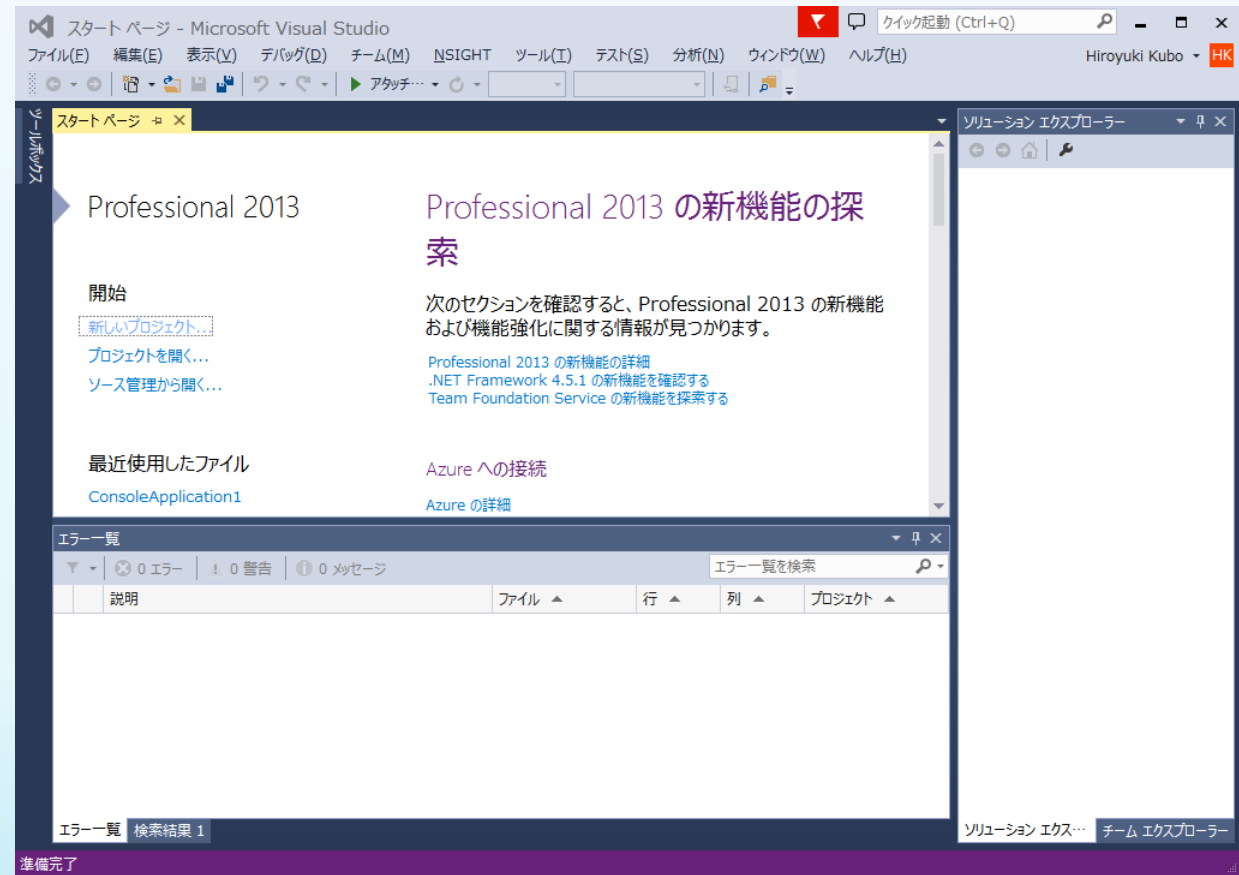
```
コマンドプロンプト
Microsoft Windows [Version 10.0.10586]
(c) 2015 Microsoft Corporation. All rights reserved.

C:\Users\%hkubo>nvcc --version
nvcc: NVIDIA (R) Cuda compiler driver
Copyright (c) 2005-2015 NVIDIA Corporation
Built on Tue_Aug_11_14:49:10_CDT_2015
Cuda compilation tools, release 7.5, V7.5.17

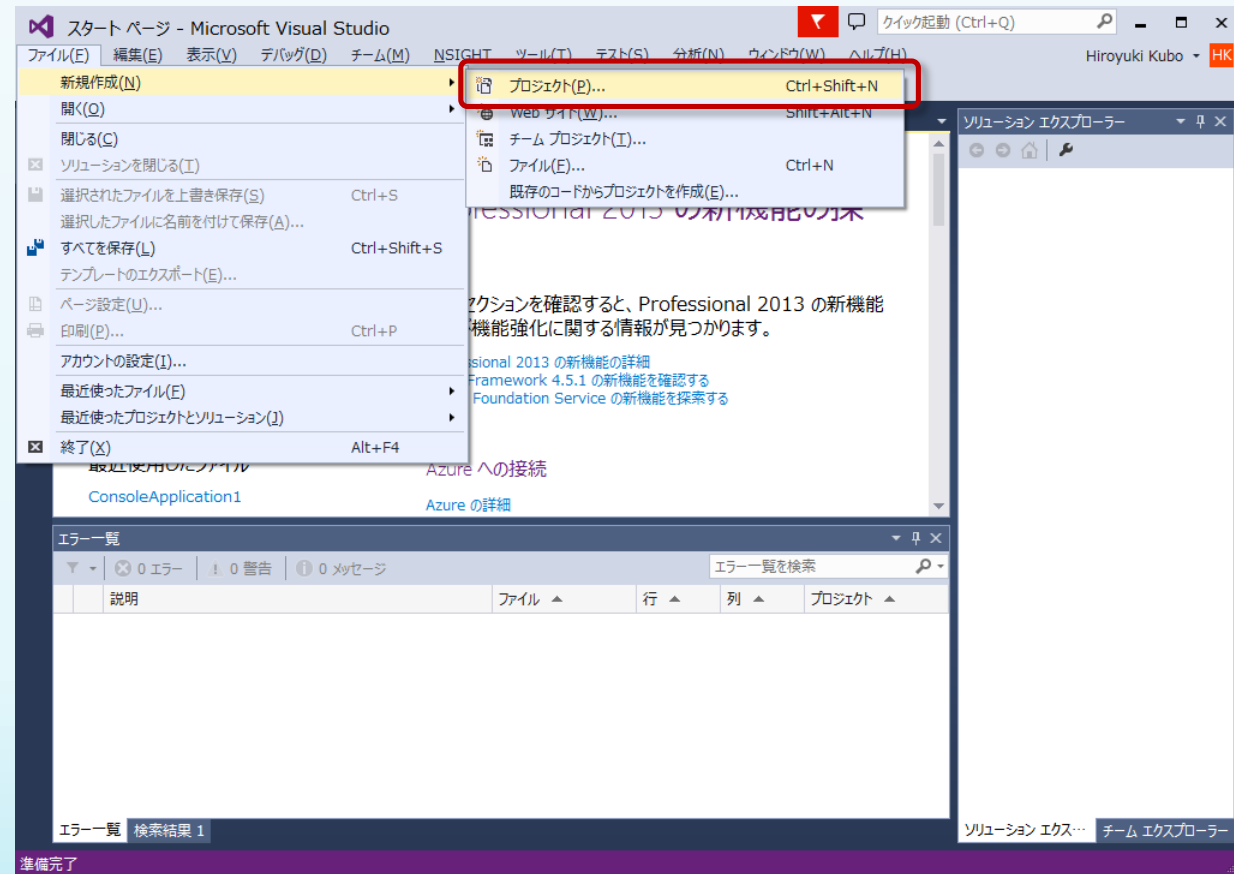
C:\Users\%hkubo>
```

Visual Studio2013でCUDA

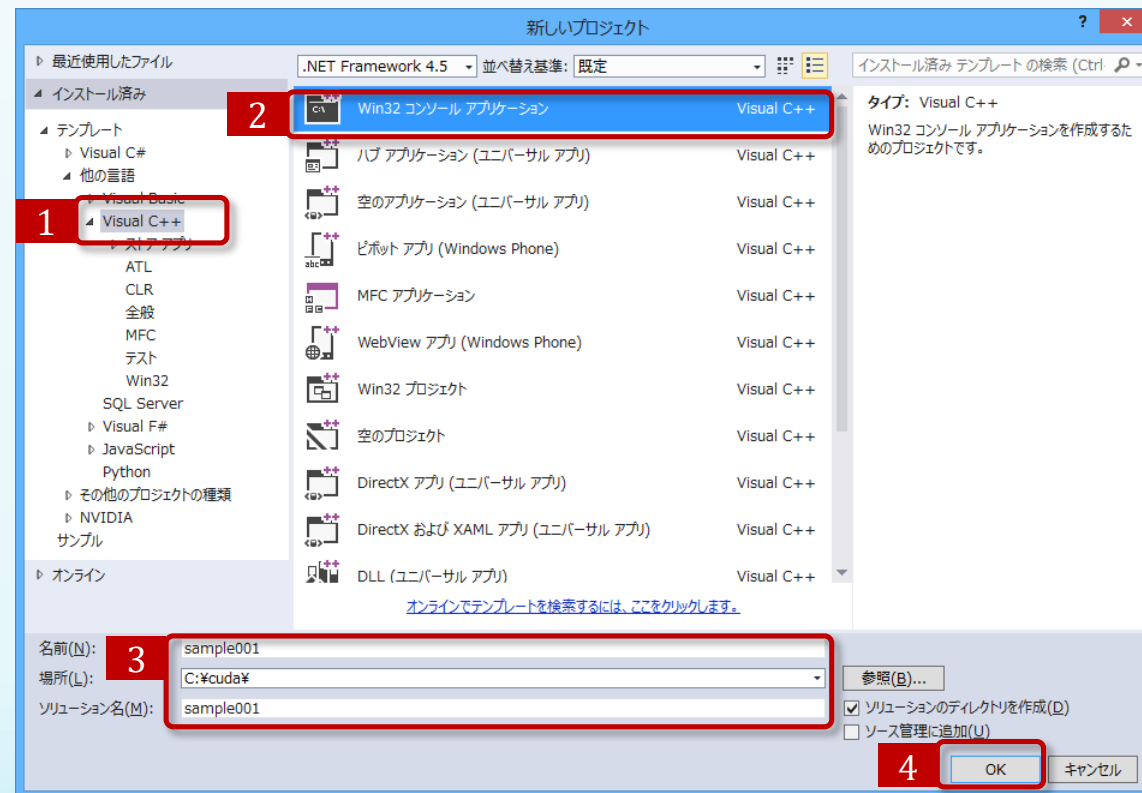
- Visual Studio2013を起動する



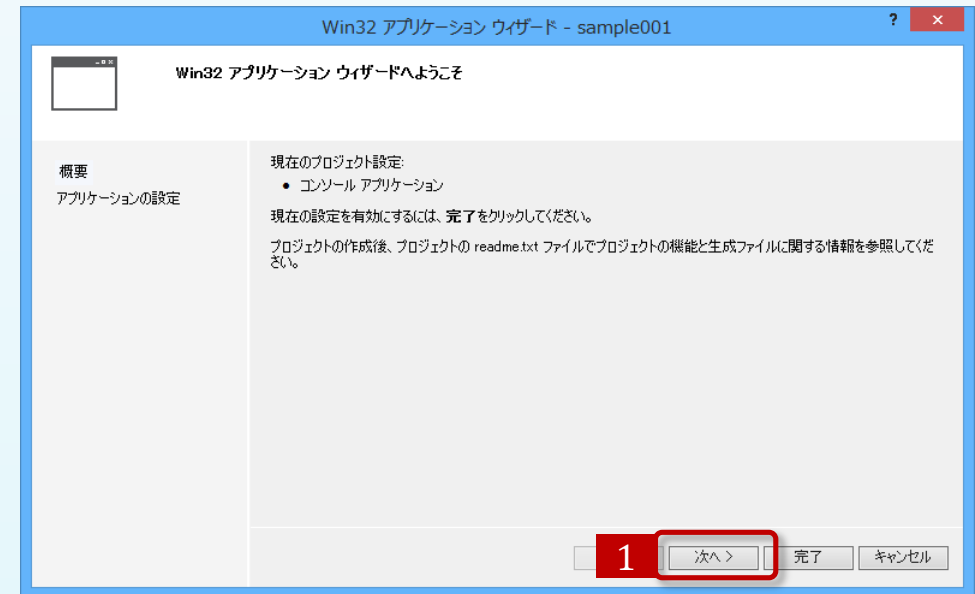
- ファイル-新規作成-プロジェクト



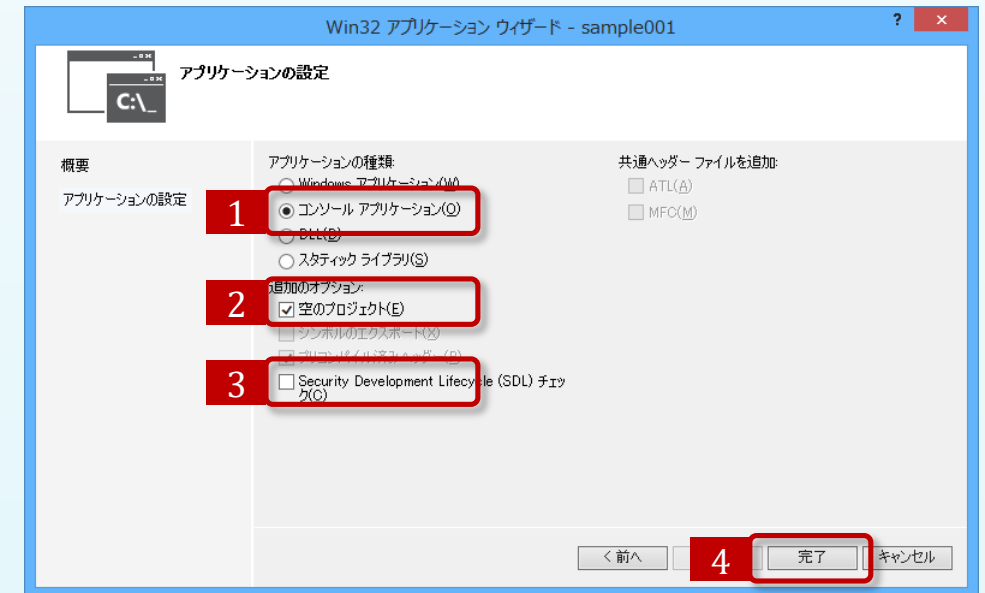
1. テンプレートの中から”Visual C++”を選択する
2. Win32コンソールアプリケーションを選択
3. 保存場所, 名前, ソリューション名を適宜設定する
4. OKをクリック

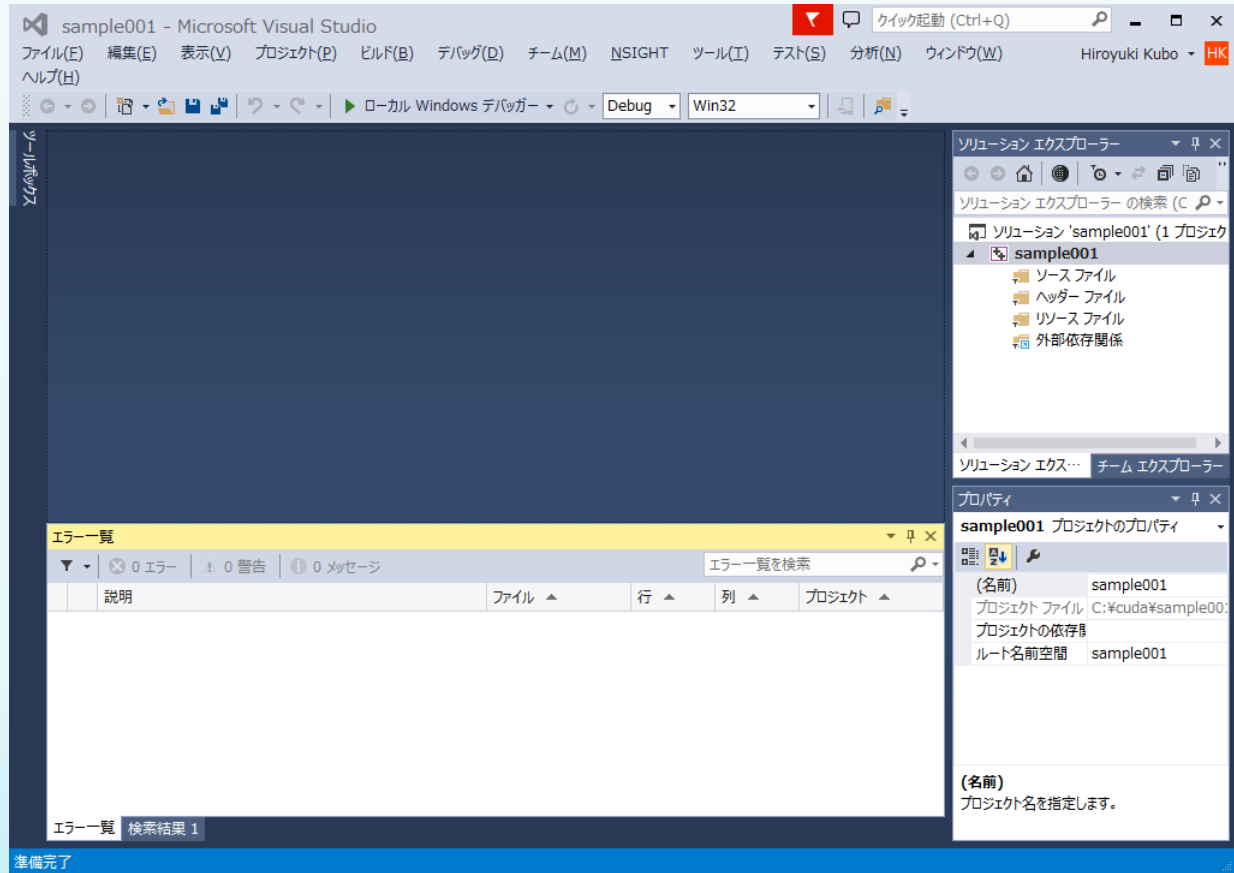


1. “次へ”をクリック



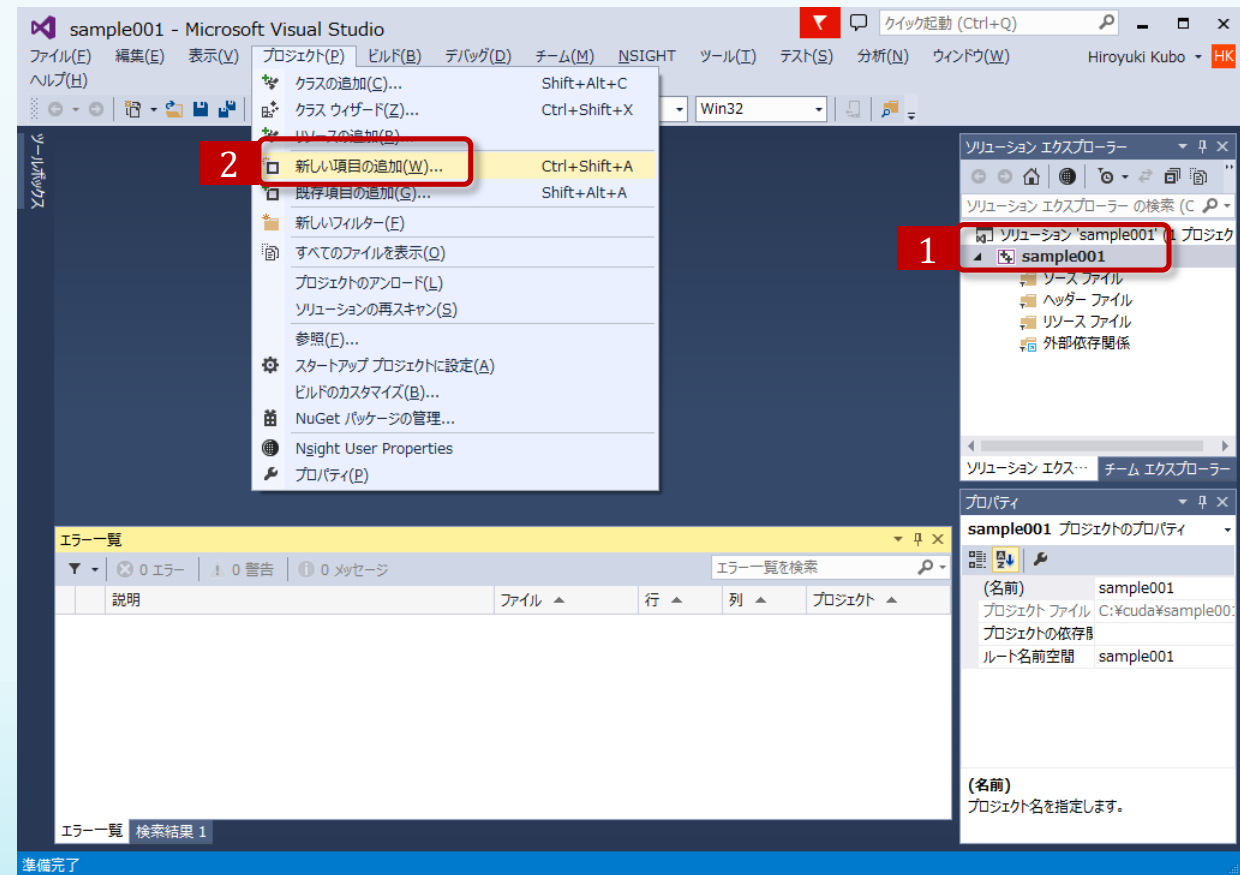
1. コンソールアプリケーションを選択
2. 空のプロジェクトにチェック
3. SDLのチェックを外す
4. 完了をクリック



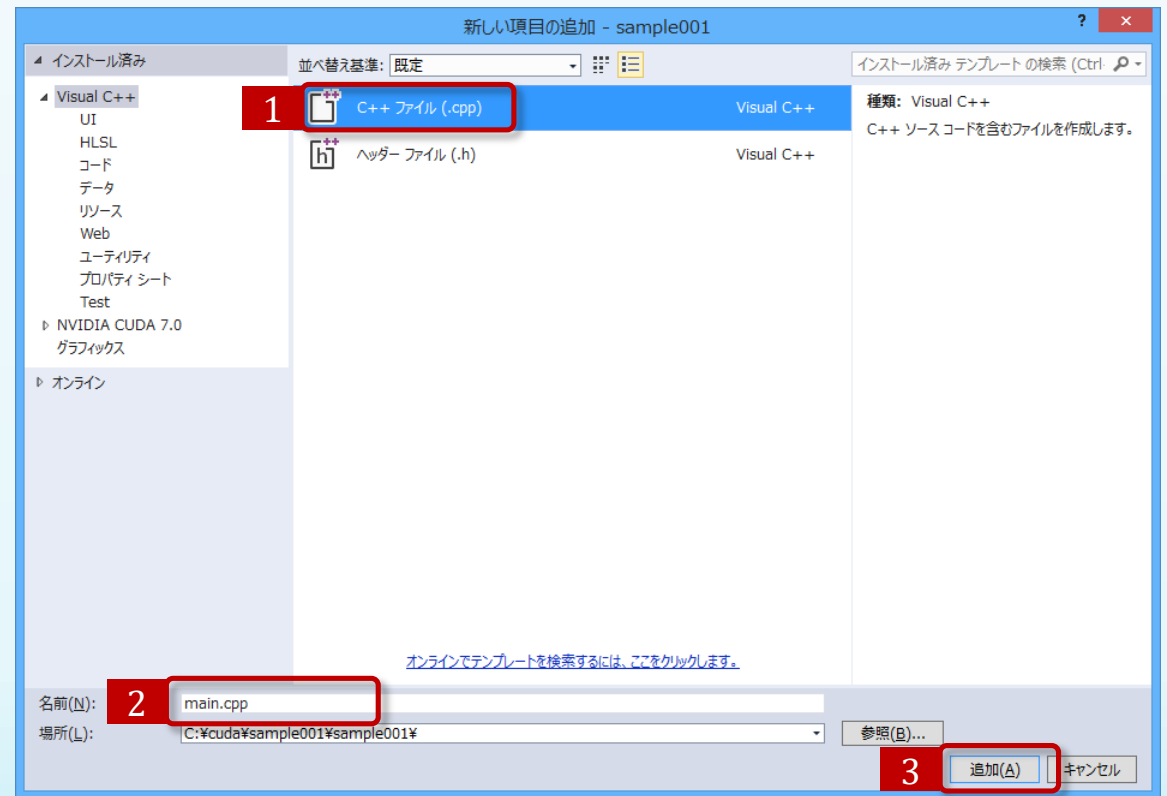


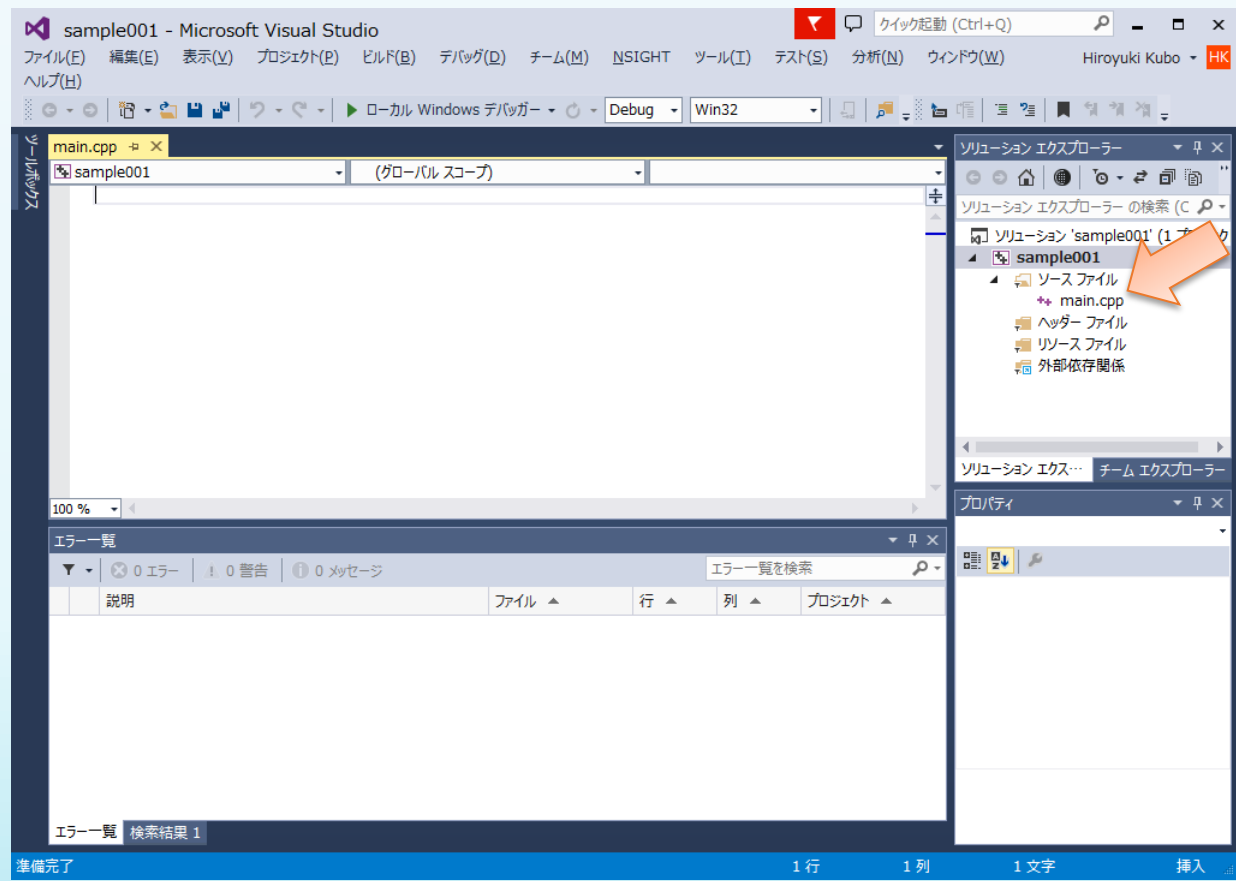
プロジェクトができた

1. プロジェクトをクリックして選択した状態で・・・
2. プロジェクト→新しい項目の追加をクリック



1. C++を選択
2. ファイル名を適宜指定
3. “追加”をクリック

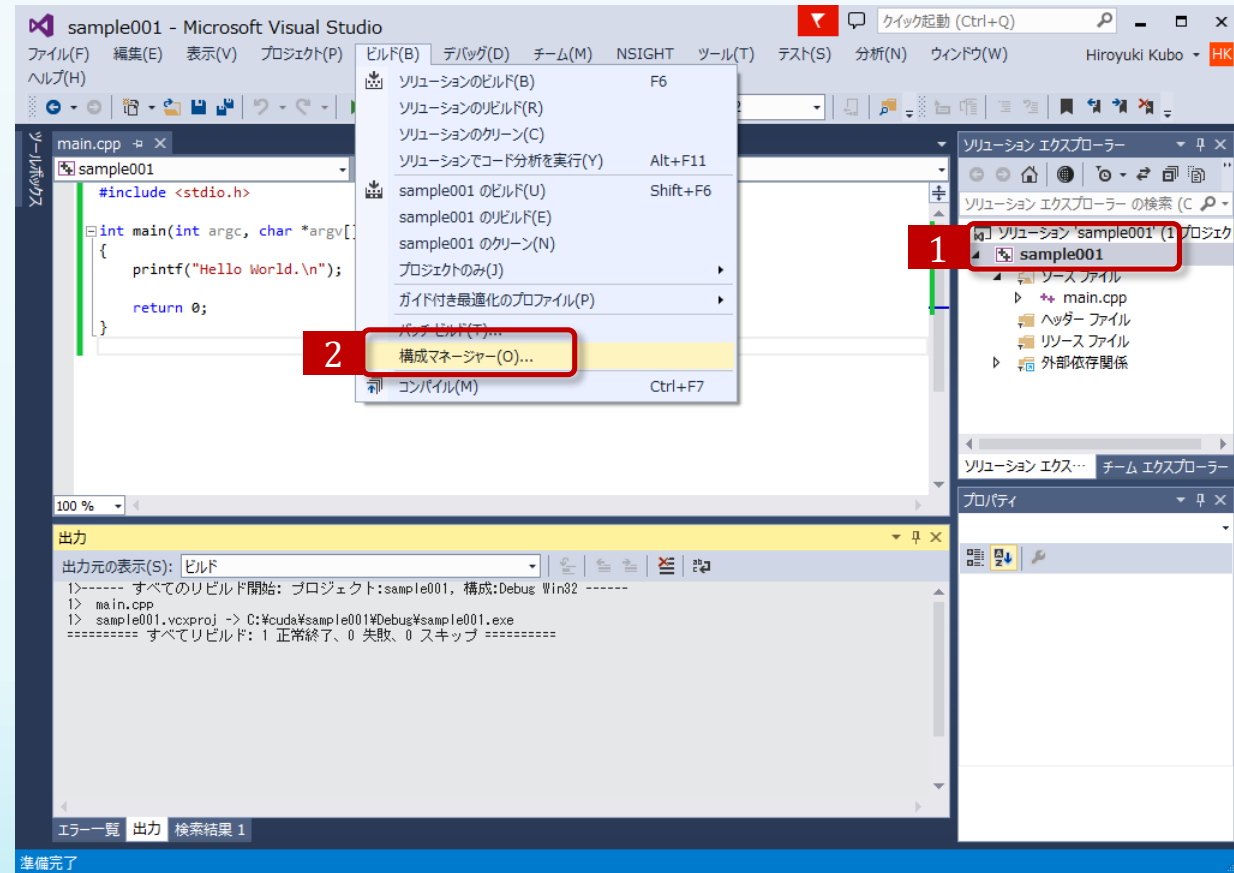




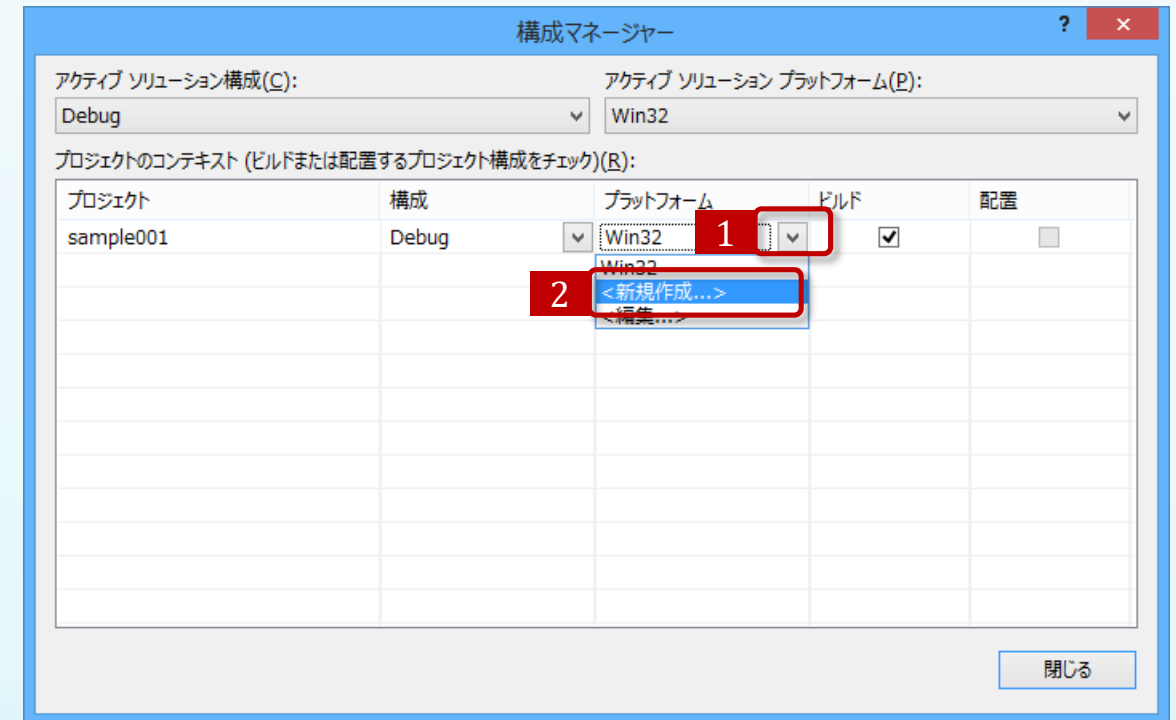
追加された！！

64bit ビルドに変更

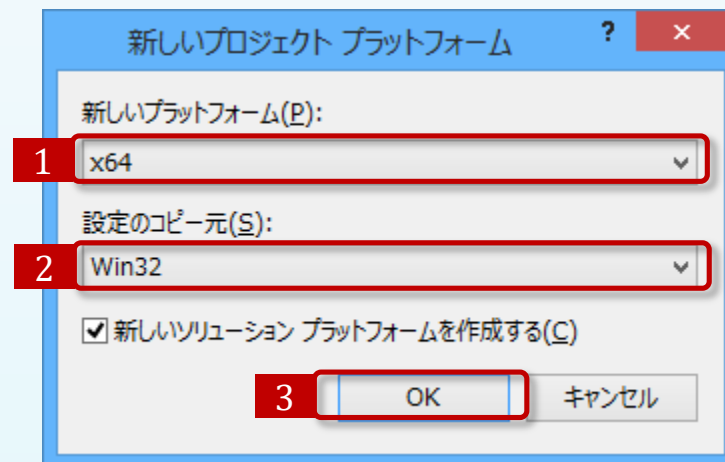
1. プロジェクトが選択された状態で・・・
2. ビルダー構成マネージャをクリック



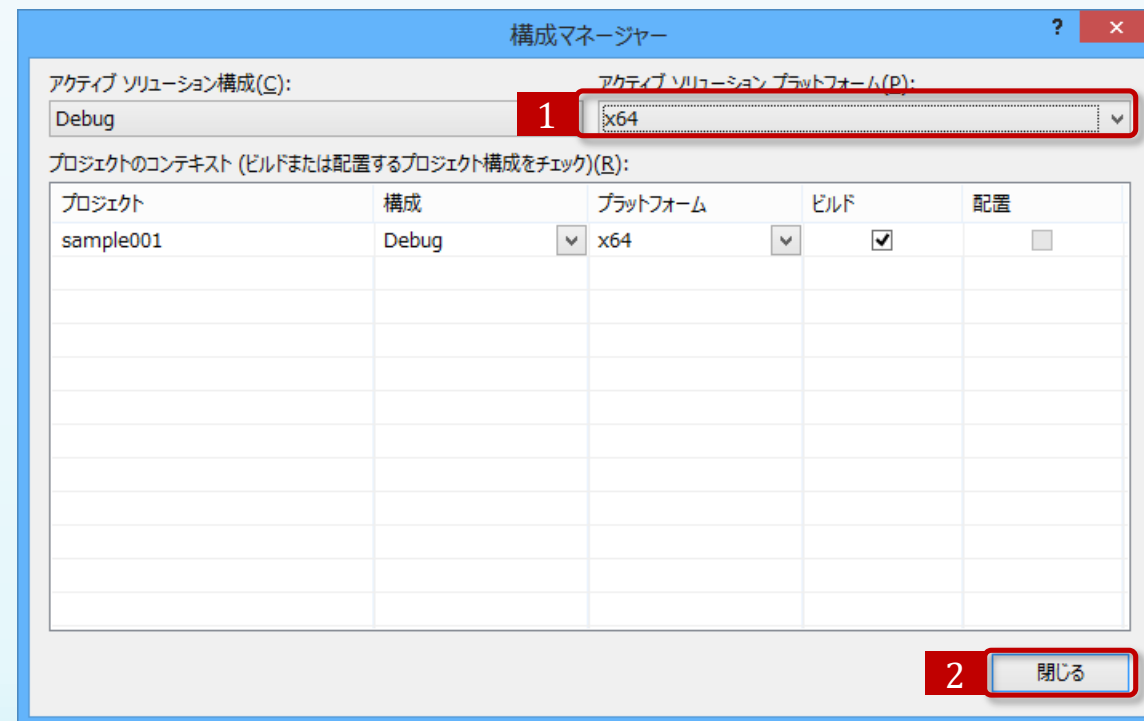
- プラットフォームから
＜新規作成＞をクリック



1. 新しいプラットフォームに
x64を選択
2. 設定のコピー元に
Win32を選択



1. アクティブソリューション
プラットフォームにx64を選択する。
(32bit版でもCUDAは動作するが機能に制限があるため、特に制約が無い限り64bitビルドを推奨します。)

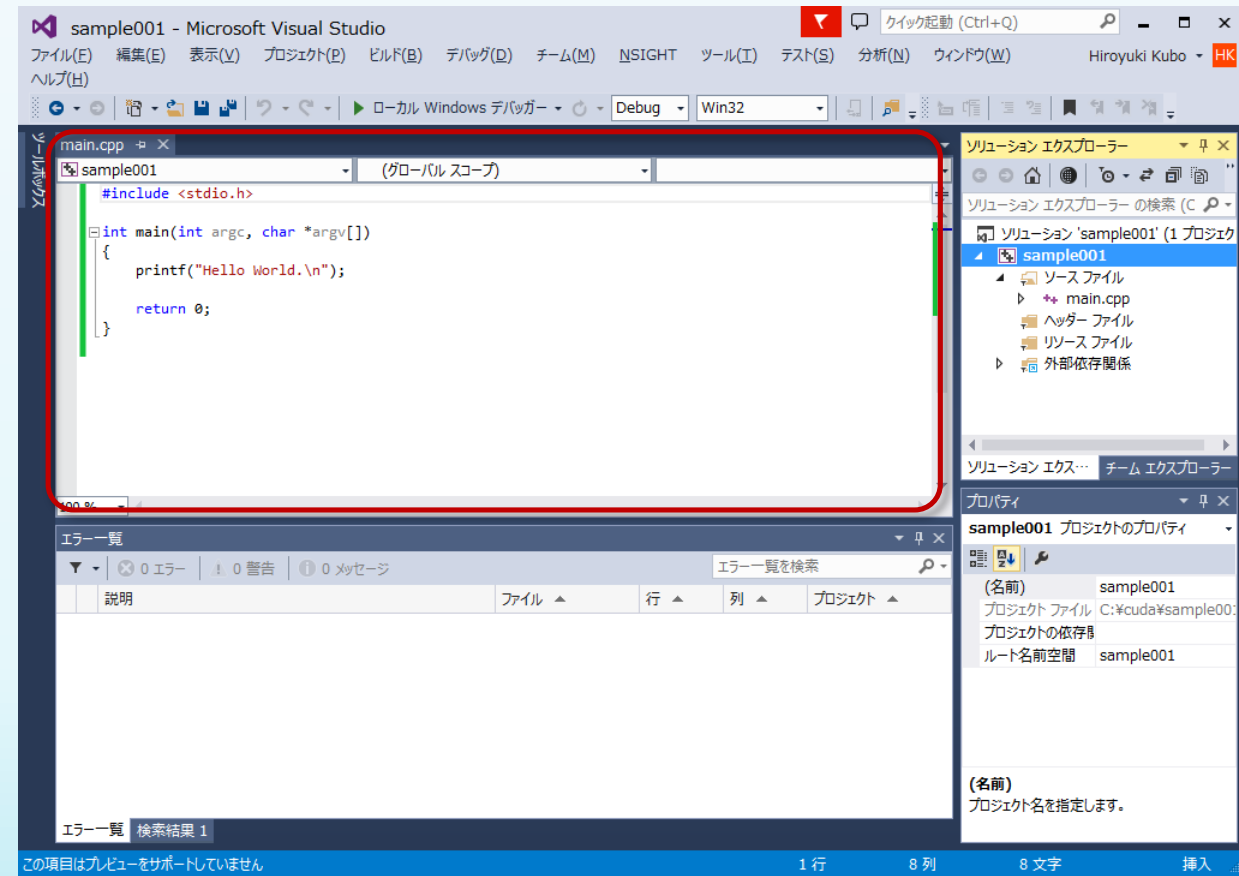


Hello World

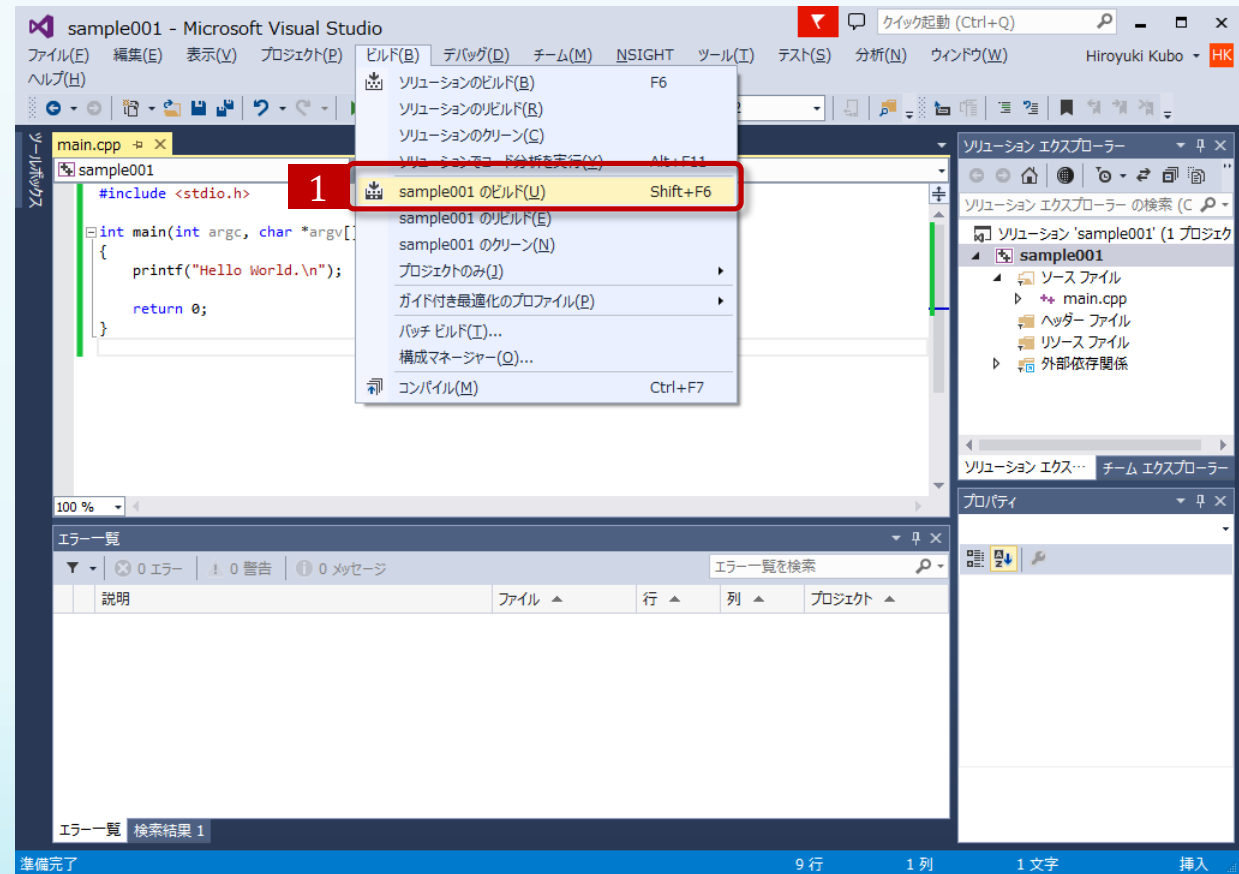
```
#include <stdio.h>

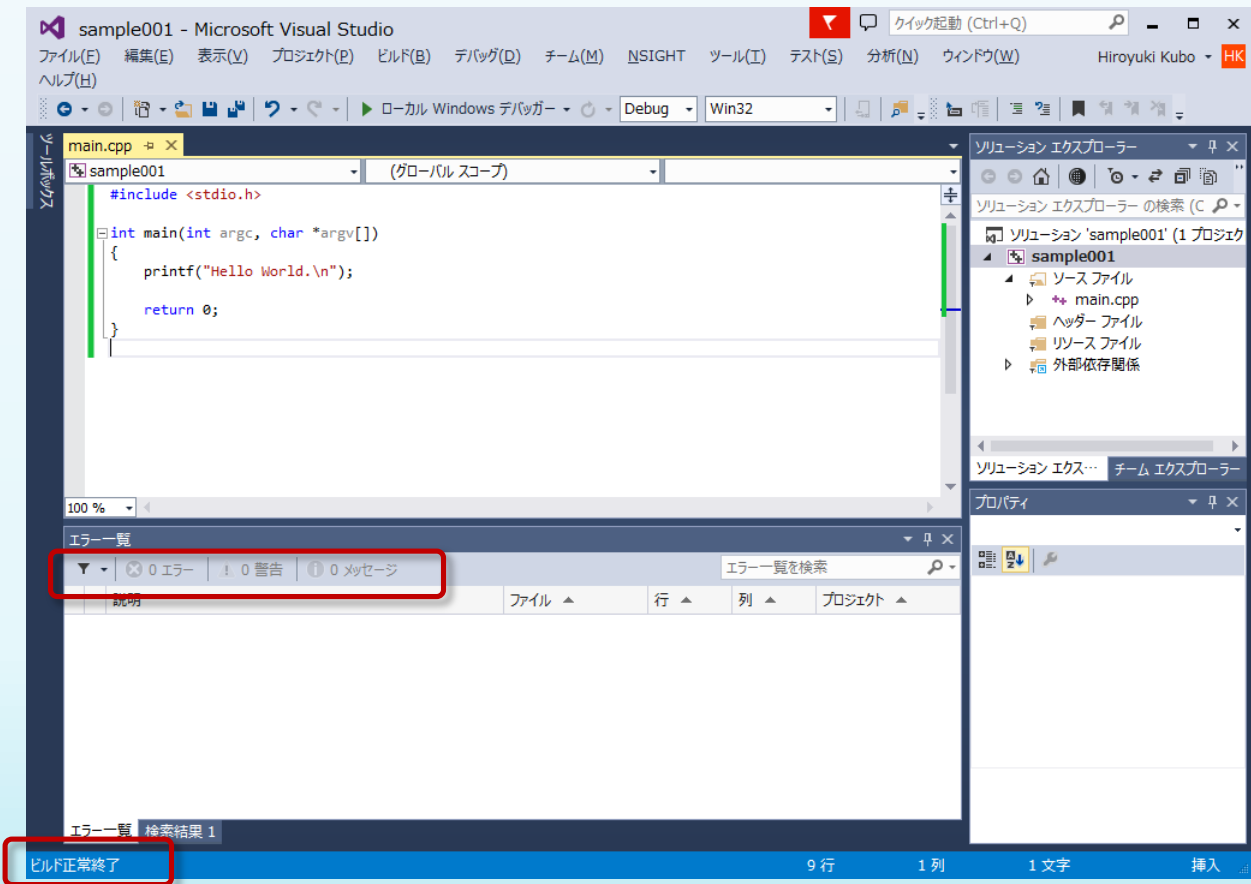
int main(int argc, char *argv[])
{
    printf("Hello World.\n");

    return 0;
}
```



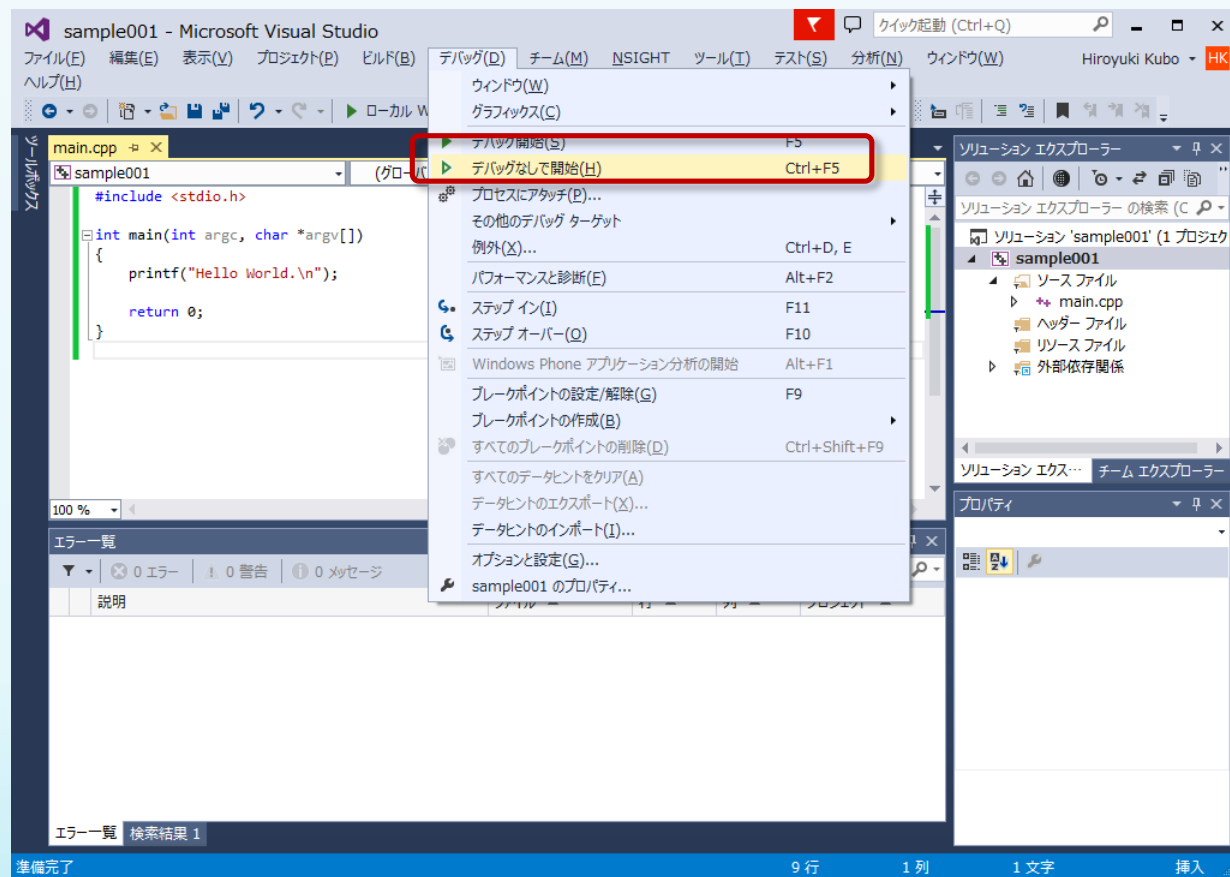
1. プログラムをコンパイルしてみる。
ビルド-sample001のビルド
をクリック

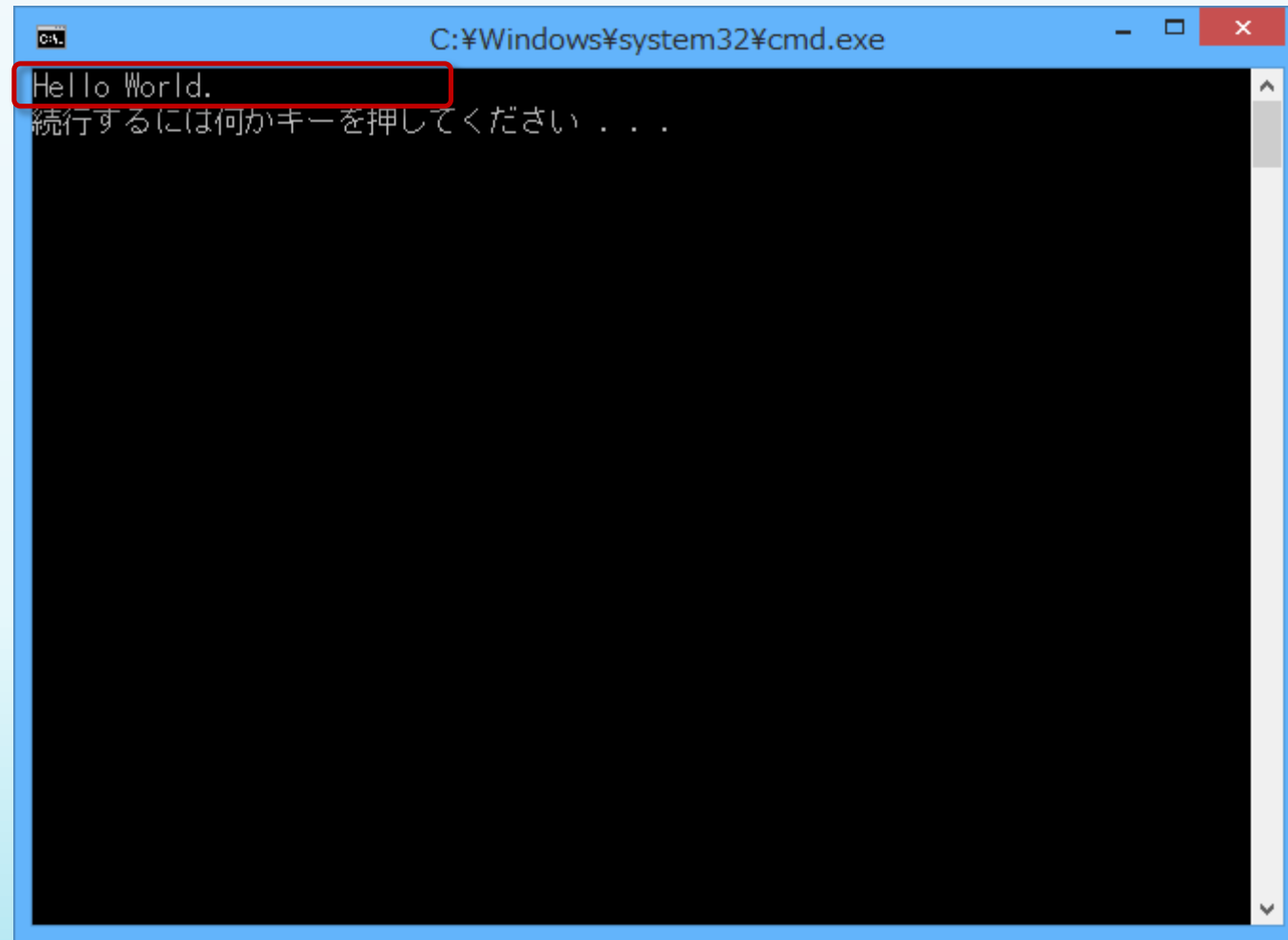




エラーが無いことを確認（おめでとう）

- せっかくだから実行してみる。
デバッグ-デバッグなしで開始
をクリック

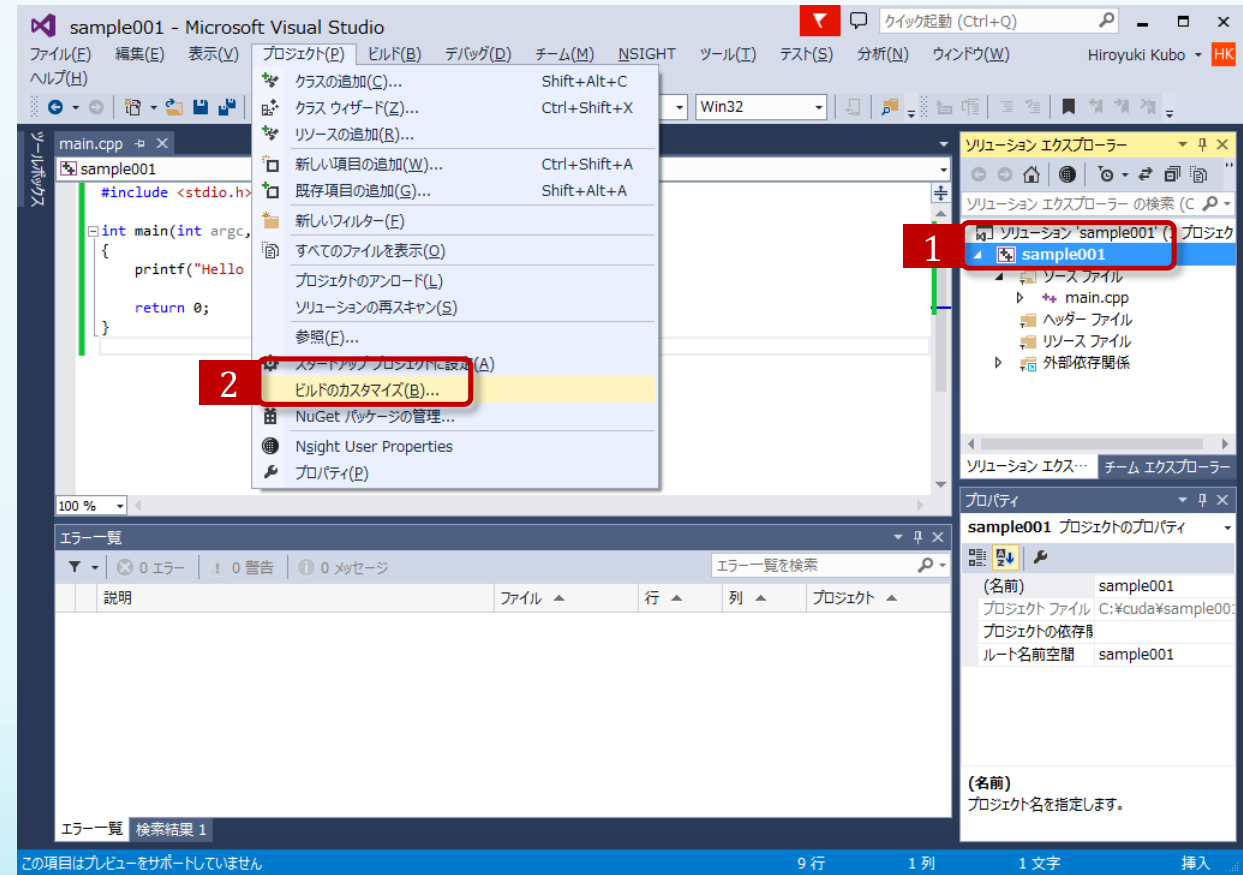




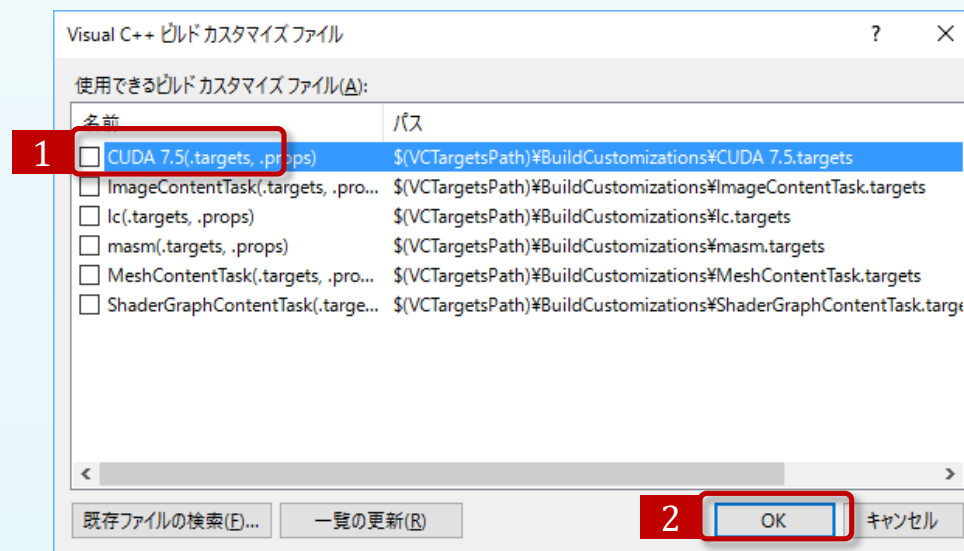
でた（おめでとう）

CUDAの設定

1. プロジェクトを選択した状態で. . .
2. プロジェクトビルドのカスタマイズをクリック

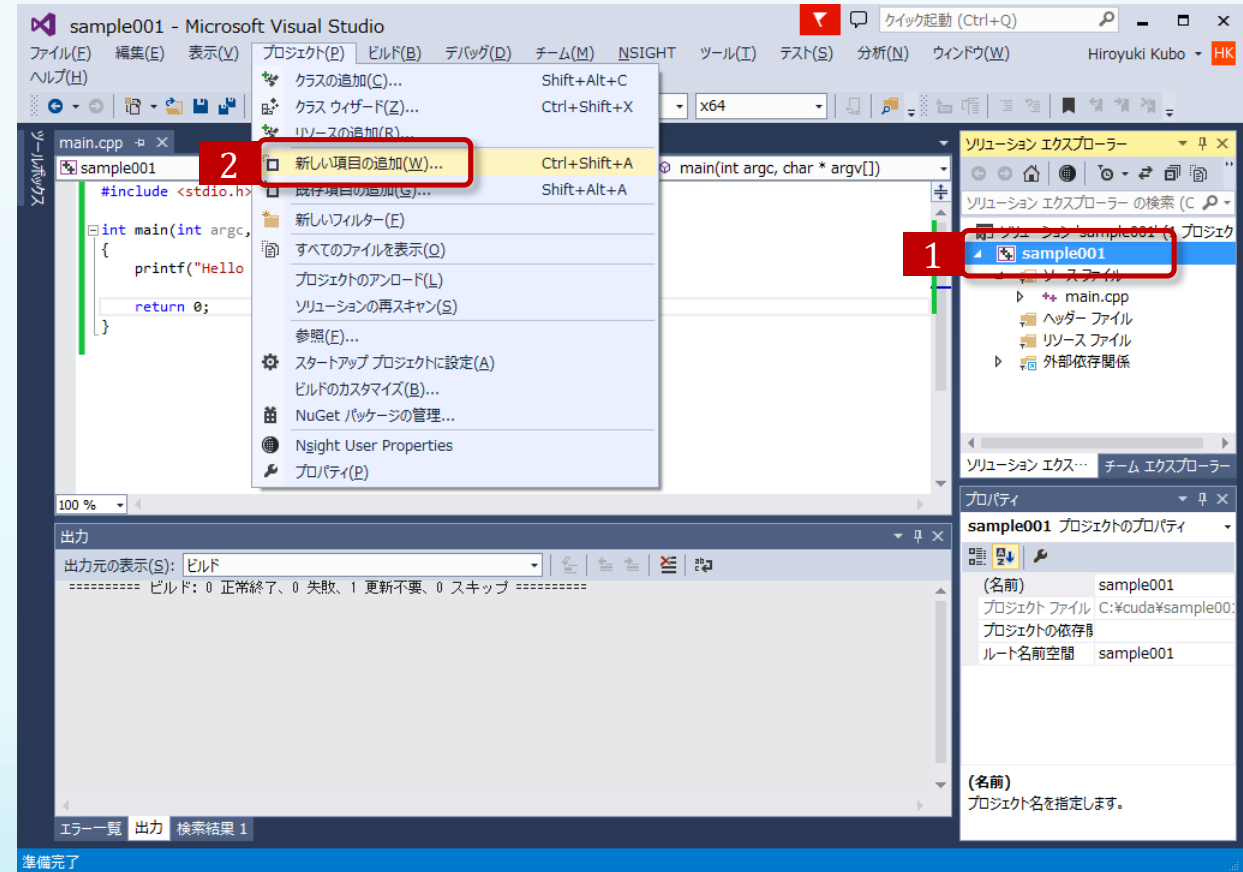


1. CUDA 7.5 にチェックを入れる.
2. OKをクリック

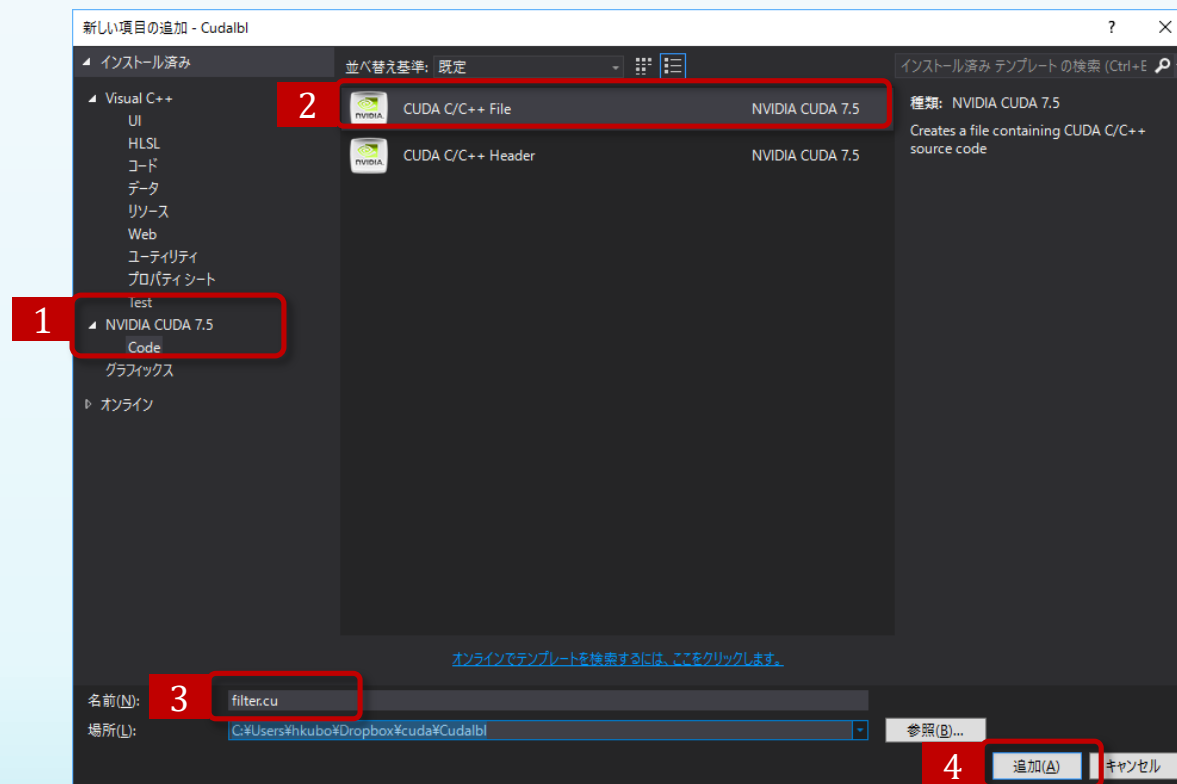


CUDA ソースコードの追加

1. プロジェクトを選択した状態で . . .
2. 新しい項目の追加 をクリック

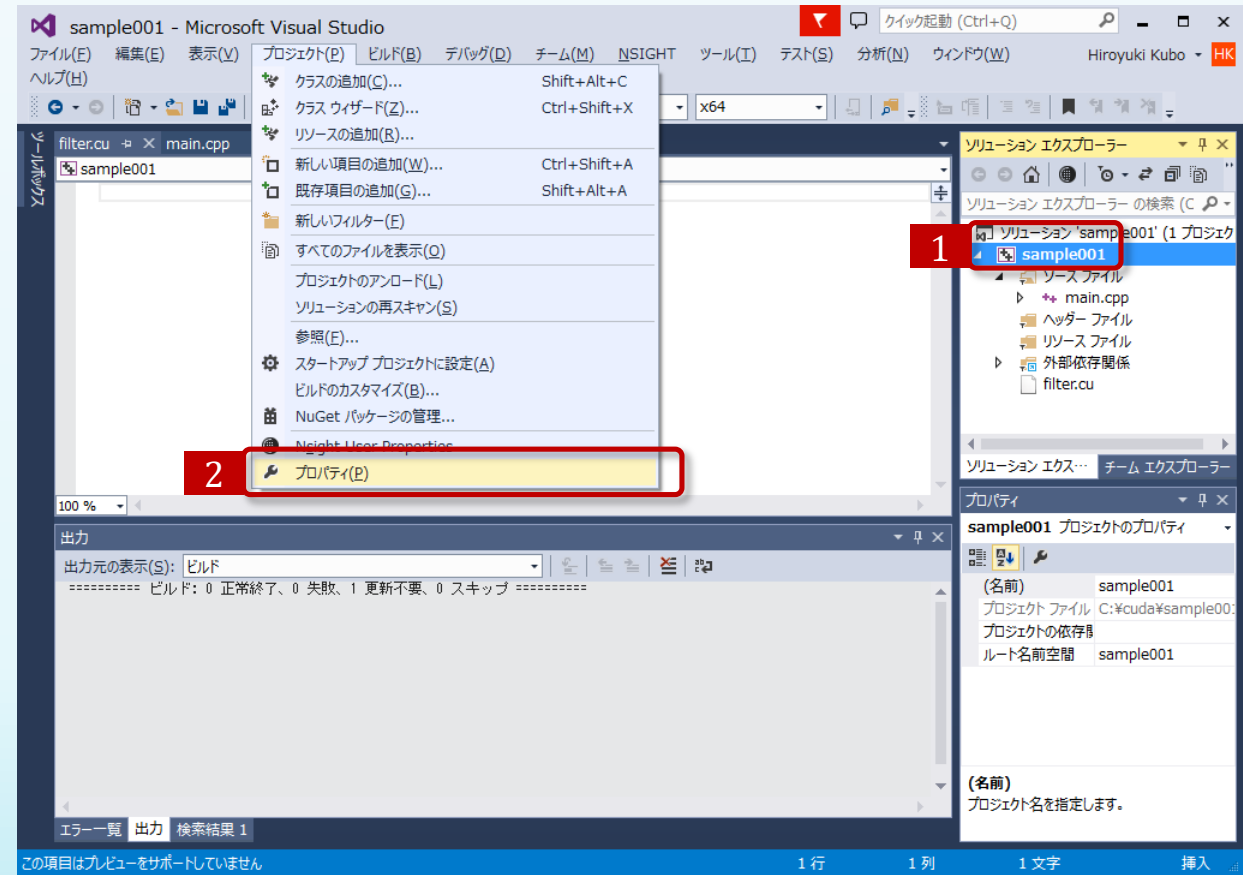


1. NVIDIA CUDA 7.5を選択し, さらにCodeを選択する
2. CUDA C/C++ Fileを選択する
3. ファイル名を指定する
今回は"filter.cu"とする
4. 追加 をクリック

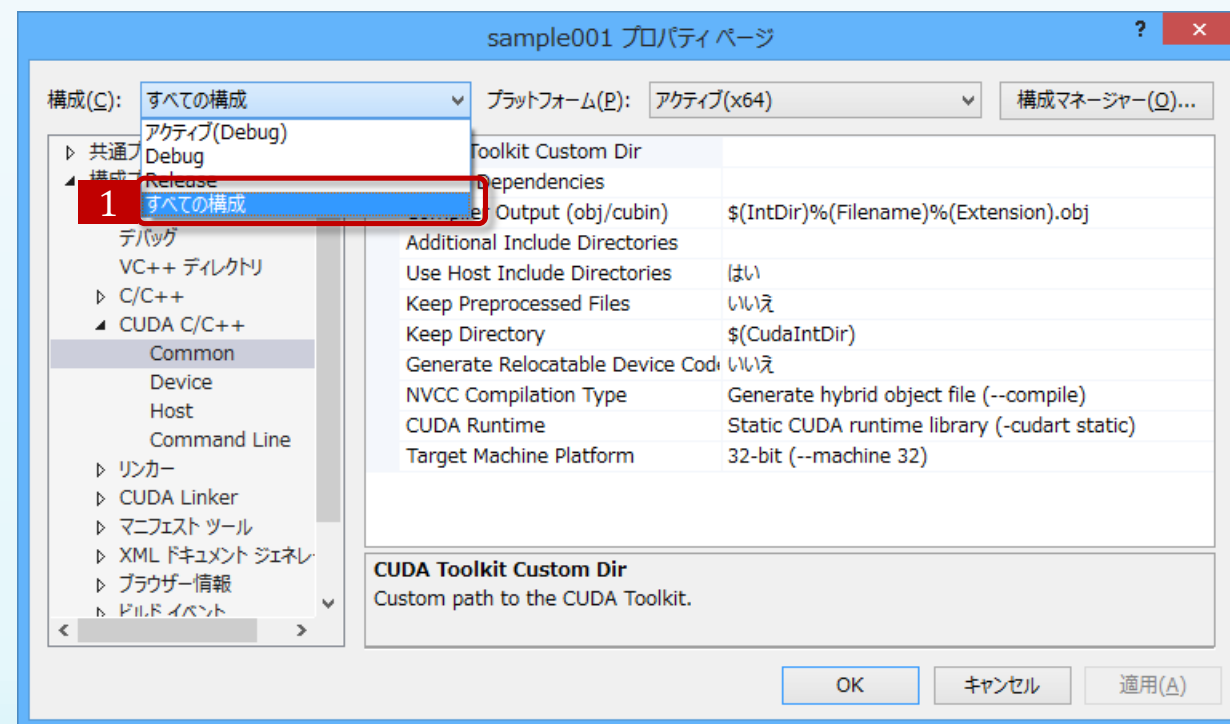


Compute Capabilityの設定

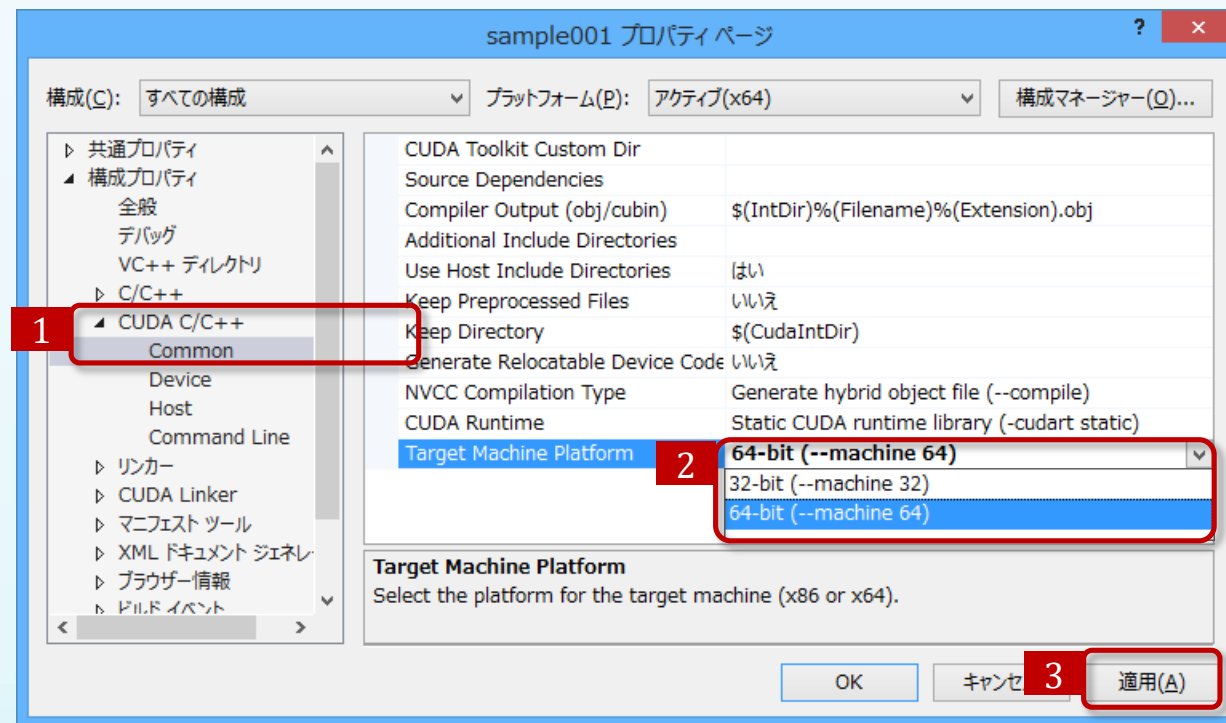
1. プロジェクトを選択した状態で
2. プロパティをクリック



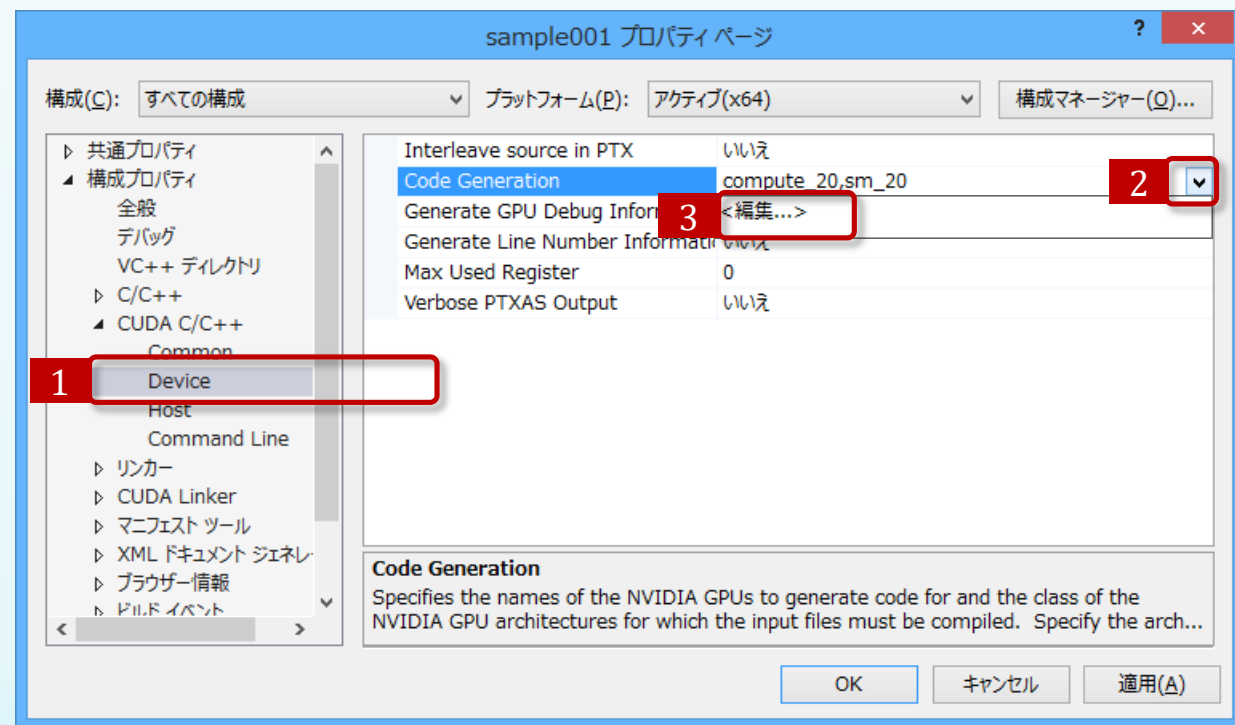
1. 構成から『すべての構成』を選択



1. CUDA C/C++のCommonを選択
2. TargetMachine Platformから64-bit(--machine 64)を選択する
3. 『適用』をクリック

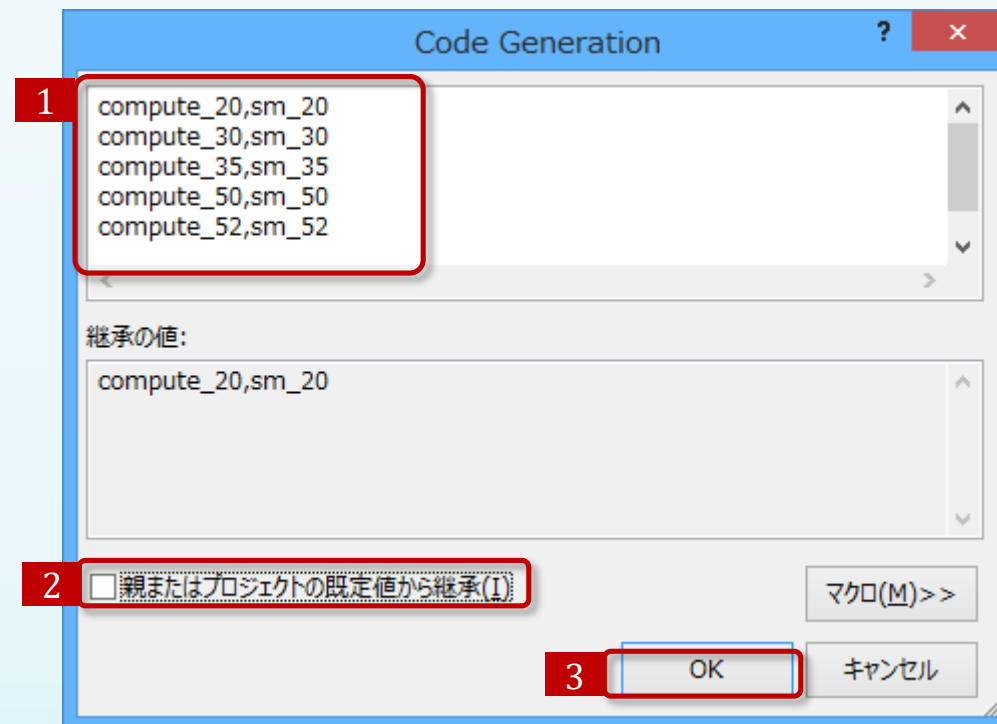


1. CUDA C/C++のDeviceを選択
2. Code Generationのドロップダウンをクリックし・・・
3. 『編集』をクリック

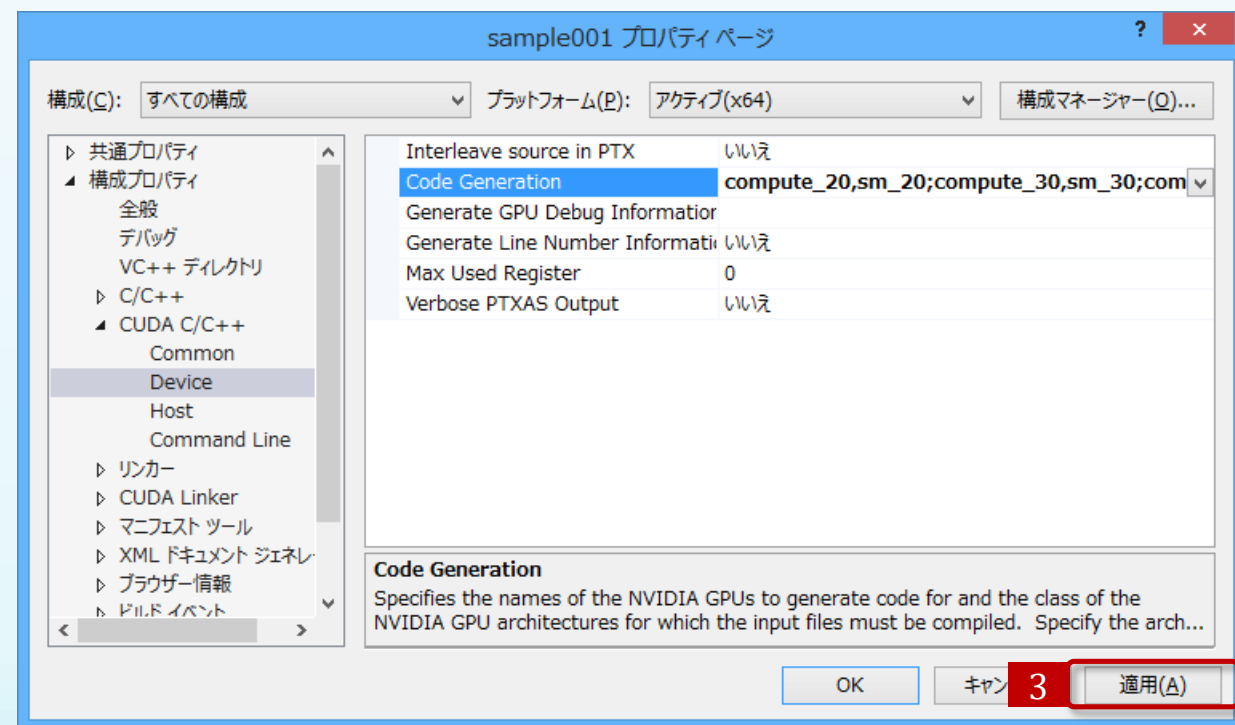


1. CUDA7.0の場合は, 図のように設定
2. チェックを外す
3. OKをクリック

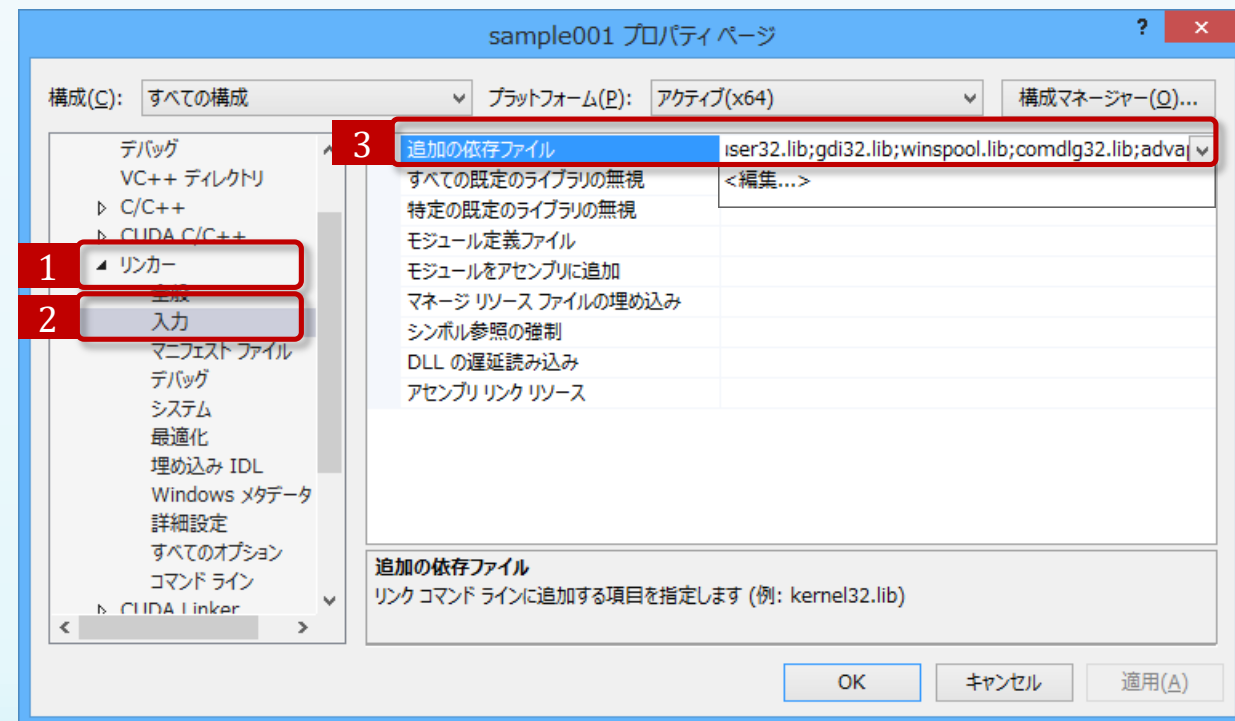
→ CUDA7.5環境でも同じだと思うけど
未検証.



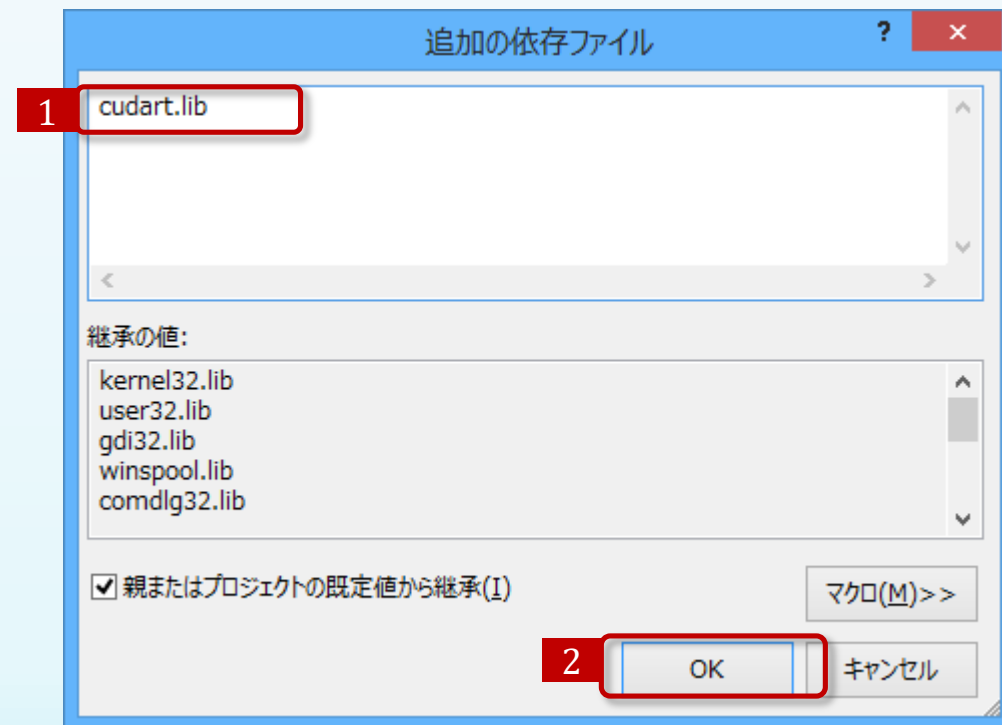
1. 『適用』をクリック



1. リンカーを選択し,
2. さらに入力をクリックする
3. 追加の依存ファイルのドロップダウンをクリックし, 『編集』をクリックする



1. “cudart.lib”入力
2. OKをクリック

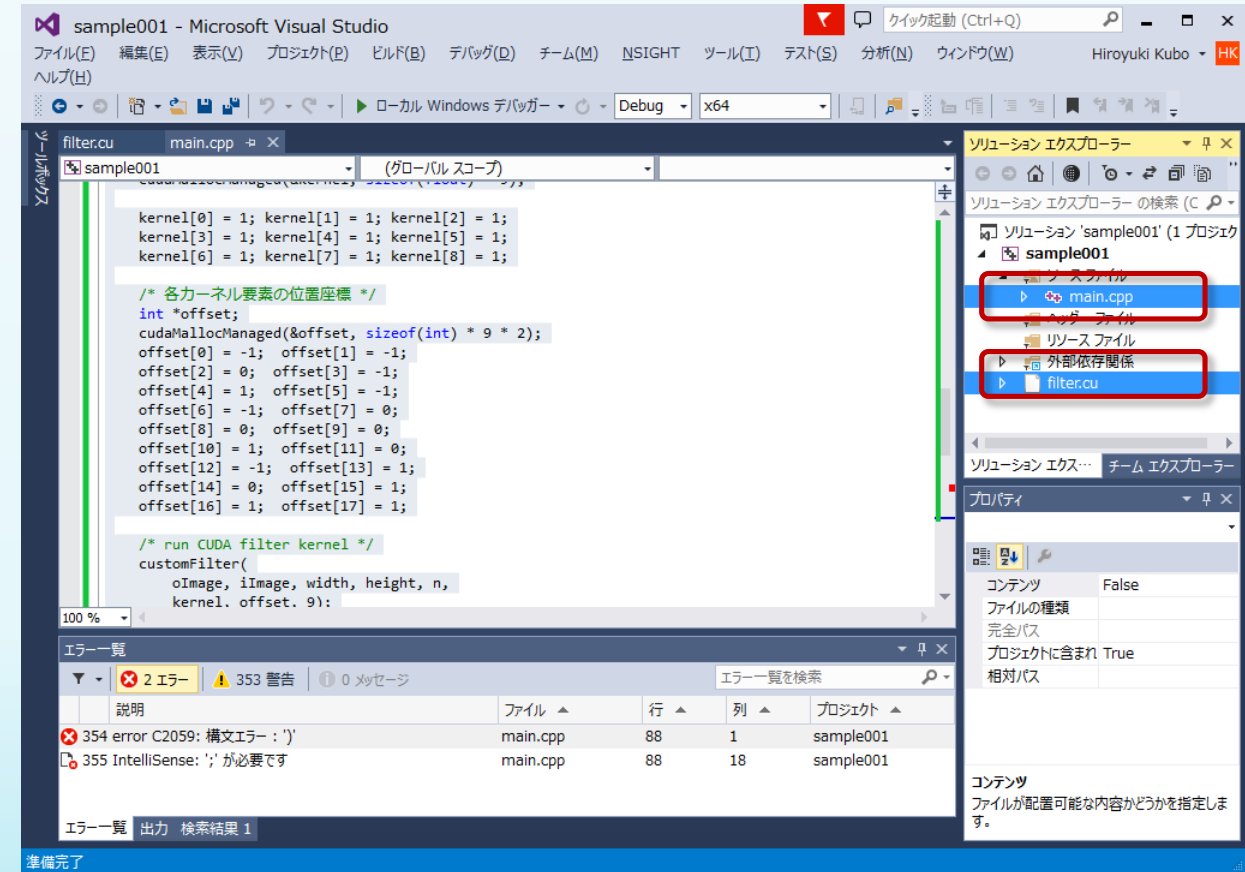


実際にプログラミングしてみる

- 3×3 の平均値フィルタを実装
- `main.cpp`と`filter.cu`を編集する。

【プログラムの方針】

- 汎用性を考えて、フィルタカーネルを可変にしておく。
- フィルタカーネルのサイズ・重みはCPU側（`main.cpp`）で決めて、GPU側（`filter.cu`）に転送する。
`main.cpp`を編集してフィルタを変えれば、`filter.cu`は変えなくてもいろんなフィルタが試せる。
- 処理用のバッファは`float`で用意しておく。
遅いのかもしれないけど気にしない。
- 入力、出力画像データ、フィルタカーネルはすべて`float`で保持する。遅いのかもしれないけど気にしない。



```

#include <stdio.h>
#include <fstream>
#include <string>
#include <cuda_runtime.h>

void customFilter(
    float *output, const float *input,
    const int width, const int height, const int n,
    const float *kernel, const int* offset,
    const int kernelLength);

/* PPM形式で画像を保存 */
void SavePPM(const char* filename, const int width,
    const int height, const float* image)
{
    std::ofstream fout(filename);
    fout << "P3" << std::endl << width
        << " " << height << std::endl << "255" << std::endl;
    for (int i = 0; i < width*height; i++)
        fout << (int)(image[3 * i + 0] * 255) << " "
            << (int)(image[3 * i + 1] * 255) << " "
            << (int)(image[3 * i + 2] * 255) << std::endl;
    fout.close();
}

int main(int argc, char *argv[])
{
    /* 128x128画像・3チャンネル */
    int width = 128, height = 128, n = 3;

    /* 入出力画像用メモリの確保 */
    float* oImage, *iImage;
    cudaMallocManaged(&iImage, sizeof(float) * width*height*n);
    cudaMallocManaged(&oImage, sizeof(float) * width*height*n);

    /* 入力画像を作成（縦縞模様） */
    for (int h = 0; h < height; h++)
    {
        for (int w = 0; w < width; w++)
        {
            float col
                = ((w - w % 4) / 4) % 2 == 0 ? 1.0 : 0.0;
            iImage[n*width*h + n*w + 0] = col;// red
            iImage[n*width*h + n*w + 1] = col;// green
            iImage[n*width*h + n*w + 2] = col;// white
        }
    }

    /* 入力画像を保存（確認用） */
    SavePPM("input.ppm", width, height, iImage);
}

```

```

/* カーネル作成（平均値フィルタ） */
float *kernel;
cudaMallocManaged(&kernel, sizeof(float) * 9);

kernel[0] = 1; kernel[1] = 1; kernel[2] = 1;
kernel[3] = 1; kernel[4] = 1; kernel[5] = 1;
kernel[6] = 1; kernel[7] = 1; kernel[8] = 1;

/* 各カーネル要素の位置座標 */
int *offset;
cudaMallocManaged(&offset, sizeof(int) * 9 * 2);
offset[0] = -1; offset[1] = -1;
offset[2] = 0; offset[3] = -1;
offset[4] = 1; offset[5] = -1;
offset[6] = -1; offset[7] = 0;
offset[8] = 0; offset[9] = 0;
offset[10] = 1; offset[11] = 0;
offset[12] = -1; offset[13] = 1;
offset[14] = 0; offset[15] = 1;
offset[16] = 1; offset[17] = 1;

/* run CUDA filter kernel */
customFilter(
    oImage, iImage, width, height, n,
    kernel, offset, 9);

/* CUDAの終了を待つ */
cudaDeviceSynchronize();

/* 処理結果を出力 */
SavePPM("output.ppm", width, height, oImage);

/* メモリ解放 */
cudaFree(kernel);
cudaFree(iImage);
cudaFree(offset);
cudaFree(oImage);

/* 後片付け */
cudaDeviceReset();

return 0;
}

```

```

#include "device_launch_parameters.h"

__global__
void customFilterKernel(
    float *output, const float *input,
    const int width, const int height, const int n,
    const float *kernel, const int* offset, const int kernelLength)
{
    /* 何番目の画素を見ているかを計算 */
    int gid = blockDim.x * blockIdx.x + threadIdx.x;
    if (gid < width*height*n)
    {
        float v = 0.0;
        float sum_weight = 0.f;

        /* 画像中のどの位置・色を見ているかを計算 */
        int c = gid % n;
        int w = ((gid - c) / n) % width;
        int h = ((gid - (n * w + c)) / (n*width));

        /* カーネルサイズ（3 x 3 フィルタだから9）でループ */
        for (int i = 0; i < kernelLength; i++)
        {
            int ofx = offset[2 * i + 0];
            int ofy = offset[2 * i + 1];

            int x = w + ofx;
            int y = h + ofy;

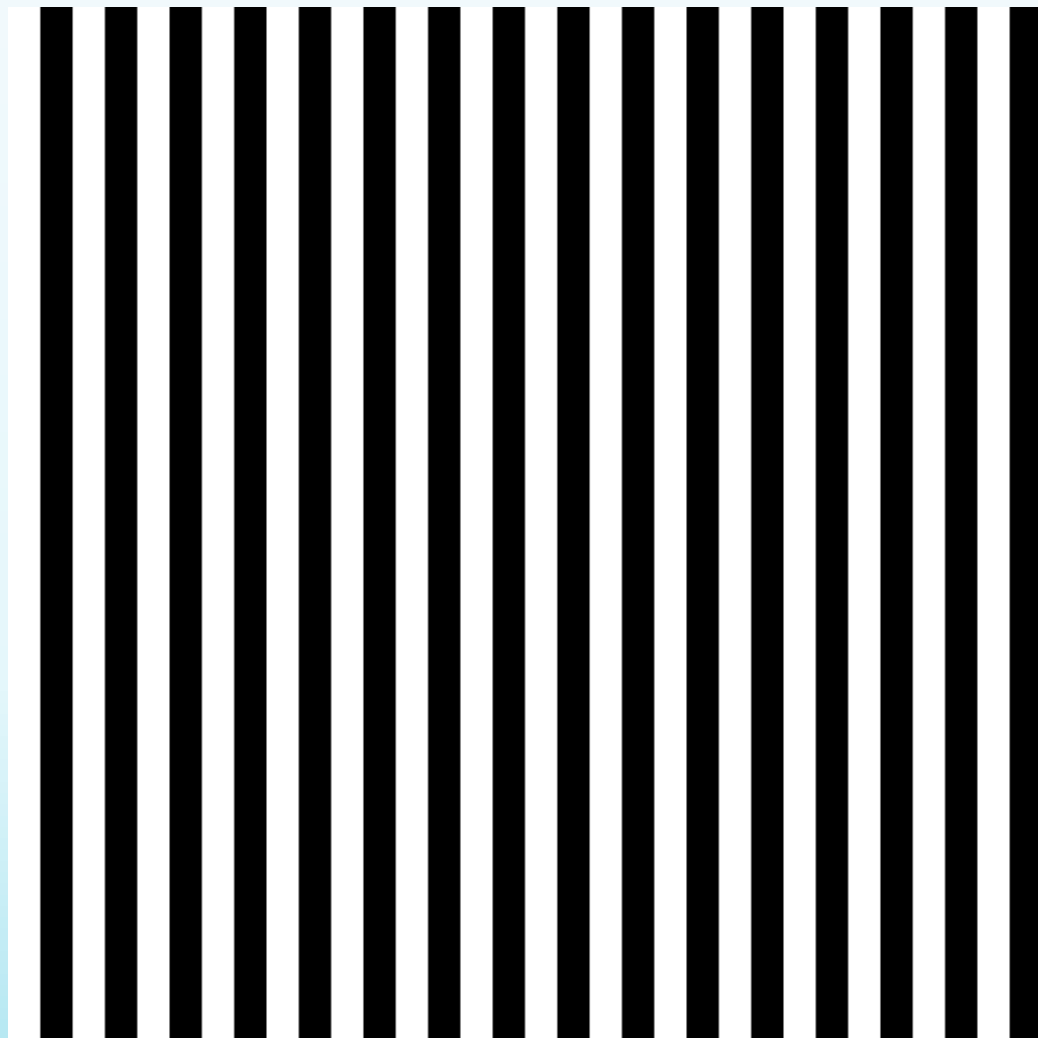
            if (x < 0 || x >= width || y < 0 || y >= height)
                continue;

            float weight = kernel[i];
            sum_weight += weight;

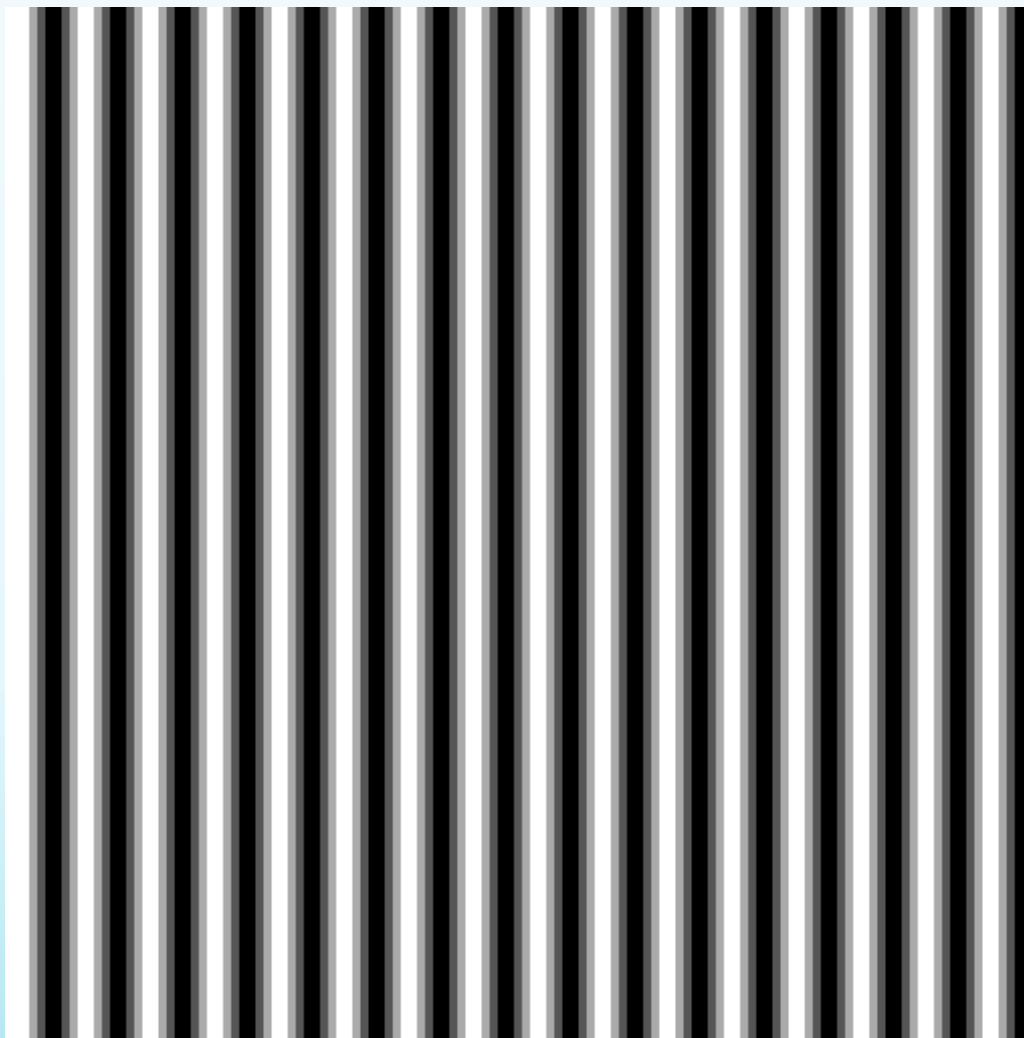
            v += weight * input[n * width * y + n * x + c];
        }
        output[gid] = v / sum_weight; /* ウェイトの和を1に正規化 */
    }
}

void customFilter(
    float *output, const float *input,
    const int width, const int height, const int n,
    const float *kernel, const int* offset, const int kernelLength)
{
    dim3 blockDim(128);
    dim3 gridDim((width*height*n + blockDim.x - 1) / blockDim.x);
    customFilterKernel <<<gridDim, blockDim >>>
        (output, input, width, height, n,
            kernel, offset, kernelLength);
}

```



入力画像



出力画像

計算速度比較

- 入力画像：5120 x 2560 [pixel]
- 処理：21x21の平均値フィルタ
- 計算機：
 - CPU: Intel Core i7 3.00GHz, 8-core, 16-thread
 - GPU: Geforce GTX 980 (2048-cuda core)
- 処理時間
 - CPUシングルスレッド： 30.1[sec]
 - CPUマルチスレッド： 5.18[sec]
 - GPU (CUDA): 1.23[sec]

思ったほど速くない！！

最適化が重要な模様.

CUDAにはメモリの種類がたくさんある.
このサンプルでは, コードが単純にかけるユニファイドメモリを使った.
カーネル部分には容量は小さい (64kB) けどアクセスが高速な
コンスタントメモリを使うべきらしい.

おしまい