# DC1000 加速卡测试指导手册

发布版本: A1 发布日期: 2024-01-26

# 变更记录

版本	发布日期	变更描述
A0	2024/1/12	首次发布
A1	2024/01/26	增加 DC1000 功耗和渲染算力测试



一 产品概述	4
二 测试环境部署	4
2.1 测试环境要求	4
2.2 系统检查	5
2.3 安装 DKMS(Dynamic Kernel Module System)	5
2.4 PCle 驱动安装	5
2.5 Docker 安装	6
2.6 加载 docker 镜像包	6
2.7 查询 docker image ID	6
2.8 创建业务容器	6
2.9 查询 docker 容器	6
2.10 启动 docker 容器	7
2.11 运行 docker 容器	7
2.12 退出容器	7
三 测试指南	7
3.1 测试环境	7
3.1.1 硬件环境	7
3.1.2 软件环境	8
3.1.3 服务器 firmware 设置	8
3.1.4 DC1000 加速卡	8
3.2 测试	8
3.2.1 H264 转码测试	8
3.2.2 H265 转码测试	10
3.2.3 H264/H265 转码压力测试	11
3.2.4 Decode 测试	12
3.2.5 Resnet18 性能测试	13
3.2.6 Resnet18 精度测试	14
3.2.7 Resnet18 性能压力测试	15
3.2.8 PCle 带宽测试	
3.2.9 PCle 眼图测试	
3.2.10 DDR 带宽测试	
3.2.11 AI 算力测试(INT8)	20
3.2.12 功耗测试	21
3.2.13 渲染算力测试	22
3.2.13.2 安装 DDK 驱动	22
3.2.13.3 安装 Clpeak	23
3.2.13.4 执行算力测试	24

# 一产品概述

DC1000 GPU 卡是单宽半高半长标准 PCle 尺寸的加速卡,搭载了最新研发的 SoC。

DC1000 搭载的高性能图形处理芯片,具备超高的渲染性能、超高密度和超低延时的视频处理性能。 DC1000 适用于高性能手机、云游戏和云桌面等应用场景,集成高性能渲染核心;针对国内外视频编解码 标准,集成了视频核心和解码核心,能实现超高密度、超低延时、超高质量的视频编码能力和超高密度 的视频解码能力。DC1000 集成了自主研发支持图像分类、超高分别率、图像增强、自然语言处理等深度 学习算法的加速计算架构。DC1000 支持基于 SR-IOV 硬件虚拟化技术,适用于云桌面场景,在虚拟化场 景中能提供更好的性能以及更高的安全性。

DC1000 GPU 卡热设计最大功耗可达 70W,采用被动散热方式,在低功耗模式下提供超高图形处理性能、视频处理能力和深度学习 AI 推理能力,广泛用于 Android 云游戏、云手机、云桌面、视频会议、视频转码等应用场景。

# 二测试环境部署

### 2.1 测试环境要求

推荐使用如下操作系统进行适配测试。

Platform	OS	Kernel
aarch64	Ubuntu 20.04	5.4.153-5.4.153-ampere

测试前应确认获取到的测试软件包是否完整、版本是否一致、操作系统以及硬件是否符合测试 要求。请参考下表进行确认。

#### ● 软件和工具包

序号	名称	描述
1	va-pci-*_ aarch64.rpm	用于 ARM 服务器 CentOS 系统的板卡驱动
2	va-pci-*_aarch64.deb	用于 ARM 服务器 Ubuntu 系统的板卡驱动
3	docker_*.tar	测试使用的 docker 镜像包
4	2012img	AI 图片数据集

● Docker 版本

序号	名称	版本要求
1	Docker engine	20.10.8 或以上

测试前应确认和记录硬件配置和操作系统环境信息,在测试中遇到问题反馈测试 Issue 时,请提供如下表所示的信息,以便我们更好的复现与定位问题。

序号	名称	描述
1	测试硬件配置信息	服务器型号/CPU 型号/内存/硬盘/外插卡/BIOS 版本
		/BMC 版本等
2	操作系统环境信息	OS 版本/内核版本/docker 版本/板卡驱动版本
3	问题发生前的操作步骤	详细记录
4	相关测试问题的 log	收集 log

# 2.2 系统检查

#### ● OS版本

打开 shell 终端,执行 cat /proc/version 命令查询 Ubuntu 系统版本。

root@root:~# cat /proc/version Linux version 5.4.153-5.4.153-ampere

#### Kernel

执行 uname -r 命令查看当前 Ubuntu 系统内核版本信息。

root@root:~# uname -r 5.4.153-5.4.153-ampere

#### Docker Engine

执行 docker --version 查看 docker 版本信息。

root@root:~# docker --version

Docker version 24.0.2, build cb74dfc

执行 docker --version 命令打印出 Docker version 24.0.2 说明系统已安装好 docker。如果未打印 出信息则表示该测试环境未安装 docker, 需要安装 Docker。Docker 安装方法请参考 2.5 章节的 docker 安装。

## 2.3 安装 DKMS(Dynamic Kernel Module System)

在安装 PCle 驱动前,先检查系统是否安装了 DKMS, 如果已经安装,请忽略本节的内容,如果未 安装请参考下面的安装方法进行在线安装。

#### 在线安装 DKMS (Ubuntu)

sudo apt-get update sudo apt-get -y install dkms

# 2.4 PCle 驱动安装

将 Ubuntu 系统测试相关的软件包拷贝到服务器系统中,如果测试环境是首次安装 PCle 驱动,可 以直接进行 PCle 驱动安装。安装命令参考如下:

[root@localhost ~]# **sudo dpkg -i va-pci-\*\*\*\*\*\*\*\*\_aarch64.deb** 如果系统已安装了 PCle 驱动,需先卸载旧驱动,再安装新驱动。在卸载驱动之前,应当先停止 通过 DC1000 板卡创建的 docker 容器,具体步骤如下:

- 查询当前系统安装的驱动信息,执行如下命令;
   [root@localhost ~]# sudo dpkg -I | grep -i va-pci
- 2) 卸载 PCle 驱动,执行如下命令; [root@localhost ~]# **sudo dpkg -r va-pci-\*\*\*\*-dkms**
- 3) 执行 reboot 命令重启系统;

[root@localhost ~]# reboot

4) 系统重启完成,安装 PCle 驱动,执行如下命令; [root@localhost ~]# **sudo dpkg -i va-pci-\***\_**aarch64.deb** 

# 2.5 Docker 安装

在 Ubuntu 下如何进行 docker 安装,可参考 docker 官方网站提供的方法进行安装;在 Ubuntu 下 安装 docker 的方法请查看官方链接:

Install Docker Engine on Ubuntu | Docker Docs

# 2.6 加载 docker 镜像包

使用 docker load 命令加载 docker 镜像包,加载 docker 包命令如下。

[root@localhost ~]# docker load -i docker\_xxx.tar

Docker 镜像加载需要一些时间,加载时间的快慢取决于 Docker 镜像包的大小,Docker 镜像包越 大加载时间就越长。

# 2.7 查询 docker image ID

Docker 镜像加载成功后,执行 docker images 命令查询 docker 镜像 ID 信息。

[root@localhost ~]# **docker images** REPOSITORY TAG IMAGE ID CREATED <none> <none> ee2aa9efb0ac 2 days ago

# 2.8 创建业务容器

下面介绍使用特权模式创建业务容器,参考如下命令创建 docker 容器。

[root@localhost ~]# docker run --privileged=true -it -v \${host\_dataset\_path}:/opt/va/vaststream/release/samples/datasets \${IMAGE ID} /bin/bash

#### 说明**:**

- 根据实际 docker images id 来替换\${IMAGE ID};
- "-v" 指示将 host 端特定目录下的文件映射到指定容器内的特定目录下,应根据实际情况替换 host 端文件路径\${host\_dataset\_path}。

# 2.9 查询 docker 容器

查询当前系统中所有 container 的信息,执行如下命令。

root@localhost ~]# <b>docker ps -a</b>								
CONTAINER ID	IMAGE	COMMAND	CREATED	STATUS	PORTS	NAMES		
460532c8dc82	ee2aa9efb0ac	"/bin/bash"	6 days ago	Exited (0) 3	5 minutes ago			

# 2.10 启动 docker 容器

启动容器的前提是已经成功创建容器, 启动已创建的 CONTAINER, 可参考如下命令。

[root@localhost ~]# docker start \${CONTAINER ID}

root@\${containerID}:/#

执行 docker start \${CONTAINER ID}后成功打印\${CONTAINER ID} 说明容器启动成功,可以通过 docker ps -a 命令查询容器状态为 UP。

#### 注意**:**

在实际环境下,请根据实际 CONTAINER ID 替换\${CONTAINER ID}。

# 2.11 运行 docker 容器

在 2.9 章节中已经通过执行 docker start {CONTAINER ID} 启动了容器,运行并进入容器执行如下 命令。

[root@localhost ~]# **docker exec -it \${CONTAINER ID} /bin/bash** root@\${containerID}:/#

当系统提示符由原先的 hostname 变为 CONTAINER ID 时, 说明已进入 docker 容器环境。

#### 注意:

在实际环境下,请根据实际 CONTAINER ID 替换命令中的\${CONTAINER ID}。

# 2.12 退出容器

退出 docker 系统环境,执行 exit 命令即可退出容器。 root@460532c8dc82:/opt/va/vaststream/samples/transcode# **exit** exit root@vastai:~#

# 三 测试指南

# 3.1 测试环境

测试环境主要包含硬件环境和软件环境,硬件环境要求主要包含了 CPU 架构和 Memory 大小。

### 3.1.1 硬件环境

建议硬件测试环境要求如下:

CPU 架构	BIOS	CPU	Mem	Mem Channel
aarch64	NA	CPU	> 64GB	> 4
x86_64	NA	NA	> 64GB	> 4

#### 3.1.2 软件环境

在测试开始前应确认并记录 OS 版本、kernel 版本、docker 版本以及板卡型号等信息。在反馈测试 issue 时,需要提供这些信息,以便我们更好的复现与定位问题。

#### 3.1.3 服务器 firmware 设置

#### 3.1.3.1 BMC 设置

因为 BMC 没有适配,所以需要调整风扇转速为 100%,以免板卡温度过高;适配后,风扇转 速可以设置为 default,由系统的散热策略进行自动调节。

#### 3.1.3.2 BIOS/UEFI 设置

在进行业务测试前,为了板卡的性能,需要设定 BIOS 下性能模式为高性能模式 (High-performance),非高性能模式可能会导致性能测试值下降。

### 3.1.4 DC1000 加速卡

DC1000 加速卡安装到服务器中,进入系统安装对应版本的驱动,如图-1,执行 vasmi list 命令可 查看系统已识别到的加速卡列表,其中 AIC 栏为设备的 index 编号,测试中可通过该 index 编号 来指定对应的设备。

root@vastai:/home/lianjie/DC1000/tools-3.0.1-20240112-74bc36c-linux-aarch64-fusion/tools# ./vasmi list Smi version:3.0.1								
AIC	Name SN	DevId	VF/PF	PCIE_Bus_Id	pkgid:devfn:pfn:vfn	AI_Node	Video_Node Gfx_Card_Node 	Render_Node Nulldisp_Node
0 DC1000 ECA23BV00162	DC1000 23BV00162	0	PF**	0000:01:00.0	0:0:0:-	vacc0	va_video0 N/A	N/A N/A
		1	PF	0000:01:00.1	0:1:1:-	vacc0	va_video0 N/A	N/A N/A
		2	PF	0000:01:00.2	0:2:2:-	vacc0	va_video0 N∕A	N/A N/A
		3	PF	0000:01:00.3	0:3:3:-	vacc0	va_video0 N/A	N/A N/A
1 ECA2	DC1000 23BV00115	4	PF**	0001:01:00.0	0:0:0:-	vacc0	va_video0 N/A	N/A N/A
		5	PF	0001:01:00.1	0:1:1:-	vacc0	va_video0 N/A	N/A N/A
		6	PF	0001:01:00.2	0:2:2:-	vacc0	va_video0 N∕A	N/A N/A
		7	PF	0001:01:00.3	0:3:3:-	vacc0	va_video0 N/A	N/A N/A

图-1

# 3.2 测试

### 3.2.1 H264 转码测试

进入容器测试环境,通 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/samples/transcode 目录下;执行

```
h264.sh 脚本开始 48 路 1080P h264 转码测试,详细测试方法可参考如下测试步骤。
 root@06c11156be7d:/# cd /opt/va/vaststream/samples/transcode/
 root@06c11156be7d:/opt/va/vaststream/samples/transcode# ./h264.sh 1 all
 2023-10-20 09:34:02 --- Start h264 Testing
    test loops = 1
 installed devices = 0,1,2
   test devices = 0,1,2
    test nodes =
 va_video0,va_video1,va_video2,va_video3,va_video4,va_video5,va_video6,va_video7,va_video8,va_vi
 deo9,va_video10,va_video11
 dev 0: nodes= va_video0 va_video1 va_video2 va_video3, channels/die = 12
 channels=12
 dev 1: nodes= va_video4 va_video5 va_video6 va_video7, channels/die = 12
 channels=12
 dev 2: nodes= va_video8 va_video9 va_video10 va_video11, channels/die = 12
 channels=12
 Input #0, mov,mp4,m4a,3gp,3g2,mj2, from
 '/opt/va/vaststream/ParkScene 1920x1080 30fps h264 4M.mp4':
  Metadata:
   major_brand : isom
   minor_version : 512
   compatible_brands: isomiso2avc1mp41
              : Lavf59.27.100
   encoder
  Duration: 00:00:33.33, start: 0.000000, bitrate: 4294 kb/s
   Stream #0:0(und): Video: h264 (High) (avc1 / 0x31637661), yuv420p, 1920x1080, 4291 kb/s, 30
 fps, 30 tbr, 15360 tbn, 60 tbc (default)
   Metadata:
    handler_name : VideoHandler
    encoder
              : Lavc59.37.100 h264_vastapi
 . . . . . .
 H264Trans round 1 test has finished
 Result Directory: test_h264_2023-10-20_09-34-02
 _____
 Test Result Summary:
 loop set: 1
 H264Trans round 1 test : PASS = 144
 _____
 test devices : 0.1.2
 total loops : 1
  FAIL loops : 0
```

#### 命令说明:

h264.sh <parm1> <parm2>

parm1: 该参数控制测试循环次数,若不提供默认为1。可根据测试需要定义该参数的值。 parm2: 该参数设置测试加速卡,若测试系统中所有的加速卡,可以定义该参数为 all;若只测试 第一和第三张卡;可设置该参数为 device index id, device index id 卡之间用逗号隔开。示例: "./h264.sh 10 1,3"对 device index id 为1和3的卡进行10个循环的 h264 转码测试。

#### Pass 标准:

### 3.2.2 H265 转码测试

在容器测试环境下,通过 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/samples/transcode 目录下,执行 hevc.sh 脚本开始 48 路 1080P 转码测试,详细测试方法可参考如下测试步骤。 root@06c11156be7d:/# cd /opt/va/vaststream/samples/transcode/ root@06c11156be7d:/opt/va/vaststream/samples/transcode# ./hevc.sh 1 all 2023-10-20 10:29:06 --- Start hevc Testing test loops = 1installed devices = 0,1,2test devices = 0,1,2test nodes = va\_video0,va\_video1,va\_video2,va\_video3,va\_video4,va\_video5,va\_video6,va\_video7,va\_video8,va\_vi deo9,va video10,va video11 dev 0: nodes= va video0 va video1 va video2 va video3, channels/die = 12 channels=12 Input #0, mov,mp4,m4a,3gp,3g2,mj2, from '/opt/va/vaststream/ParkScene\_1920x1080\_30fps\_h265\_4M.mp4': Metadata: Input #0, mov,mp4,m4a,3gp,3g2,mj2, from '/opt/va/vaststream/ParkScene 1920x1080 30fps h265 4M.mp4': Metadata: . . . . . . HevcTrans round 1 test has finished Result Directory: test\_hevc\_2023-10-20\_10-29-06 \_\_\_\_\_ Test Result Summary: loop set: 1 HevcTrans round 1 test : PASS = 144 \_\_\_\_\_\_ test devices : 0,1,2 total loops : 1 FAIL loops : 0

#### 命令说明:

hevc.sh <parm1> <parm2>

parm1: 该参数控制测试循环次数,若不提供默认为1。可根据测试需要定义该参数的值。

Parm2: 该参数设置测试加速卡,若测试系统中所有的加速卡,可以定义该参数为 all;若只测 试第一和第三张卡;可设置该参数为 device index id, id 之间用逗号隔开。示例: "./hevc.sh 10 1,3" 对 device index id 为 1 和 3 的卡进行 10 个循环的 hevc 转码测试。

#### Pass 标准:

如果 FAIL loops 的结果为 0,则说明测试结果 Pass。

# 3.2.3 H264/H265 转码压力测试

```
在容器测试环境下,通过 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/samples/transcode 目录下,执行
stress.sh 脚本开始 48 路 1080P H264/H265 转码压力测试,详细测试方法可参考如下测试步骤。
root@06c11156be7d:/# cd /opt/va/vaststream/samples/transcode/
 root@06c11156be7d:/opt/va/vaststream/samples/transcode# ./stress.sh 1 all
2023-10-20 10:37:30 --- Start press Testing
    test loops = 1
installed devices = 0,1,2
   test devices = 0,1,2
    test nodes =
va_video0,va_video1,va_video2,va_video3,va_video4,va_video5,va_video6,va_video7,va_video8,v
 a_video9,va_video10,va_video11
 dev 0: nodes= va_video0 va_video1 va_video2 va_video3, channels/die = 12
 channels=12
 dev 1: nodes= va video4 va video5 va video6 va video7, channels/die = 12
 channels=12
Input #0, mov,mp4,m4a,3gp,3g2,mj2, from
 '/opt/va/vaststream/ParkScene_1920x1080_30fps_h264_4M.mp4':
  Metadata:
   major_brand : isom
   minor version : 512
   compatible_brands: isomiso2avc1mp41
   encoder
              : Lavf59.27.100
  Duration: 00:00:33.33, start: 0.000000, bitrate: 4294 kb/s
   Stream #0:0(und): Video: h264 (High) (avc1 / 0x31637661), yuv420p, 1920x1080, 4291 kb/s,
30 fps, 30 tbr, 15360 tbn, 60 tbc (default)
   Metadata:
    handler_name : VideoHandler
               : Lavc59.37.100 h264_vastapi
    encoder
Input #0, mov,mp4,m4a,3gp,3g2,mj2, from
 '/opt/va/vaststream/ParkScene_1920x1080_30fps_h264_4M.mp4':
 Input #0, mov,mp4,m4a,3gp,3g2,mj2, from
 '/opt/va/vaststream/ParkScene_1920x1080_30fps_h264_4M.mp4':
 Metadata:
  Metadata:
 .....
 HevcTrans round 1 test has finished
Result Directory: test press 2023-10-20 10-37-30
 _______
Test Result Summary:
loop set: 1
H264Trans round 1 test : PASS = 144
 HevcTrans round 1 test : PASS = 144
 _____
test devices : 0,1,2
 total loops : 1
```

#### 命令说明:

stress.sh <parm1>

parm1: 该参数控制测试循环次数,若不提供默认为1。可根据测试需要定义该参数的值。

Parm2: 该参数设置测试加速卡,若不提供默认为 all(容器环境下所有的卡)。若只测试第一和第 三张卡;可设置该参数为 device index id, id 之间用逗号隔开。示例: "./stress.sh 10 1,3" 对 device index id 为 1 和 3 的卡进行 10 个循环的转码压力测试。

#### Pass 标准:

如果 FAIL loops 的结果为 0,则说明测试结果 Pass。

### 3.2.4 Decode 测试

```
在容器系统下,通过 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/samples/transcode 目录下,执行
decode.sh 脚本开始 48 路 1080P H264/H265 解码测试,详细测试方法可参考如下测试步骤。
root@06c11156be7d:/opt/soft# cd /opt/va/vaststream/samples/transcode/
root@06c11156be7d:/opt/va/vaststream/samples/transcode# ./decode.sh 1 all
 2023-10-20 10:48:12 --- Start decode Testing
    test loops = 1
installed devices = 0,1,2
vast_devices_comma = 0,1,2
vast_devcnt=3
   test devices = 0,1,2
    test nodes =
va video0,va video1,va video2,va video3,va video4,va video5,va video6,va video7,va video8,va vi
 deo9,va_video10,va_video11
 Input #0, mov,mp4,m4a,3gp,3g2,mj2, from
 '/opt/va/vaststream/ParkScene_1920x1080_30fps_1000.mp4':
 Metadata:
   major_brand : isom
   minor_version : 512
   compatible_brands: isomiso2avc1mp41
              : Lavf59.27.100
   encoder
  Duration: 00:00:33.33, start: 0.000000, bitrate: 6451 kb/s
   Stream #0:0Input #0, mov,mp4,m4a,3gp,3g2,mj2, from
 '/opt/va/vaststream/ParkScene_1920x1080_30fps_1000.mp4':
 (und) Metadata:
: Video: h264 (High) (avc1 / 0x31637661), yuv420p, 1920x1080, 6448 kb/s major_brand
 isom30 fps,
 30 tbr, minor_version : 15360 tbn, 51260 tbc
 (default) compatible brands:
 isomiso2avc1mp41 Metadata:
 . . . . . .
 Decode round 1 test has finished
 Result Directory: test_decode_2023-10-20_10-48-12
 ______
Test Result Summary:
```

#### 命令说明:

decode.sh <parm1> <parm2>

parm1: 该参数控制测试循环次数, 若不提供默认为1。可根据测试需要定义该参数的值。

parm2: 该参数设置测试卡,若测试系统中所有的卡,可以定义该参数为 all;若只想测试第一 张和第三张卡;可设置该参数为 device index id, id 之间用逗号隔开。示例: "./decode.sh 10 1,3" 对 device index id 为 1 和 3 的加速卡进行 10 个循环的解码测试。

#### Pass 标准:

如果 FAIL loops 的结果为 0,则说明测试结果 Pass。

# 3.2.5 Resnet18 性能测试

进入容器测试环境下,通过 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/samples/resnet18 目录下,然后执

行"performance.sh"脚本进行 resnet18 的性能测试。

root@460532c8dc82:/opt/va/vaststream/samples/resnet18# ./performance.sh 1
Start Resnet18 Precision Testing
[20230810 06:56:59.990][INFO ] ===== [start] =====
[20230810 06:56:59.990][INFO ] Built: Thu 03 Aug 2023 03:30:28
[20230810 06:56:59.990][INFO ] ===== SDK_VERSION_10 =====
[20230810 06:56:59.990][INFO ] run stream config
[20230810 06:56:59.990][INFO ] die_id0[0], die_id1[-1], batchsize[1], buffer_size[11], iterations[1],
pool_num[8], vdsp_balance_mode[0]
[20230810 06:56:59.990][INFO ] sit[0], round[1], regModelAsync[1]
[20230810 06:56:59.990][INFO ] result_path: acc_2023-08-10_06-56-58/Resnet18_0.txt
[20230810 06:56:59.990][INFO ] jfile_name: resnet18-int8-yuv.json
[20230810 06:56:59.990][INFO ]
[20230810 06:56:59.990][INFO ] Initialize for SDK 1.0
[43]: Initializing VACM logger with default config.
[20230810 06:56:59.993][INFO ] Start thread-pool with pool_num 1
[20230810 06:56:59.994][INFO ] Start thread-pool normal
[20230810 06:56:59.994][INFO ] ===== Run for Round[1/1] =====
[20230810 06:56:59.994][INFO ] [Streams count] 1
[20230810 06:56:59.994][INFO ]stream_config
[20230810 06:56:59.994][INFO ] begin work thread[0]: 45
[20230810 06:56:59.994][INFO ] path: resnet18-int8-yuv.json, die: 0, threads: 1
[20230810 06:56:59.994][INFO ]
[20230820 12:36:03.562][INFO ] ProcessOutputData[49000]
[20230820 12:36:04.175][INFO ] Iteration[0] Done. input_id[50000], runstream_count[50000]
[20230820 12:36:04.175][INFO ] ProcessOutputData[50000]
[20230820 12:36:04.175][INFO ] ProcessOutputData thread exit!!
[20230820 12:36:04.176][INFO ] [Stream Thread][0][resnet18] ended, tid = 85398
[20230820 12:36:04.263][INFO ] [GC][tid = 85398] resnet18 -> resnet18-int8-yuv.json
[20230820 12:36:04.281][INFO ] StreamBase::ReleaseStream

[20230820 12:36:04.288][INFO ] end work thread[0]: 85398 [20230820 12:36:04.292][INFO ] Total time consume [31641] ms [20230820 12:36:04.292][INFO ] ===== [stop] ===== [20231023 11:46:19.987][INFO ] ===== [stop] ===== /opt/va/syseng/syseng\_funs.sh: line 594: 450 Killed \${vaprofiler\_path} -f -d \${test\_devices\_comma} > \${round\_test\_log} Resnet18: Device 0, Round 1 is PASS. The fps is 1624.39286 2023-10-23 11:46:22 --- Round 1 finished.

#### 命令说明:

performance.sh <parm1>

<parm1>: 控制测试循环次数, 默认为1, 用户可自定义循环测试次数。

#### Pass 标准:

Resnet18 性能帧率值大于 1500。FAIL loops 为 0 说明测试结果 Pass。

#### 备注:

Resnet18 性能测试暂不支持多卡测试。

第一轮测试花费的时间会较长是正常现象,原因是需要从磁盘加载数据集到内存。

### 3.2.6 Resnet18 精度测试

进入容器测试环境下,通过 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/samples/resnet18 目录下,然后执

行"precision.sh"进行 Resnet18 的精度测试。

[20230820 12:45:12.758][INFO ] ===== Run for Round[1/1] ===== [20230820 12:45:12.758][INFO ] [Streams count] 1 [20230820 12:45:12.758][INFO ] ------stream config------[20230820 12:45:12.758][INFO ] path: resnet18-int8-yuv.json, die: 0, threads: 1 [20230820 12:45:12.758][INFO ] -----[20230820 12:45:12.758][INFO ] [Threads count] 1 [20230820 12:45:12.758][INFO ] begin work thread[0]: 97109 [20230820 12:45:12.759][INFO ] [Stream Thread][0][resnet18] started, tid = 97109 [20230820 12:45:12.815][INFO ] files count: 50000 . . . . . . [20231023 11:44:10.206][INFO ] Iteration[0] Done. input\_id[50000], runstream\_count[50000] [20231023 11:44:10.206][INFO ] ProcessOutputData[50000] [20231023 11:44:10.206] [INFO ] ProcessOutputData thread exit!! [20231023 11:44:10.206][INFO ] [Stream Thread][0][resnet18] ended, tid = 407 [20231023 11:44:10.267][INFO ] [GC][tid = 407] resnet18 -> resnet18-int8-yuv.json [20231023 11:44:10.270][INFO ] StreamBase::ReleaseStream [20231023 11:44:10.274][INFO ] end work thread[0]: 407 [20231023 11:44:10.274][INFO ] Total time consume [153059] ms [20231023 11:44:10.274][INFO ] ===== [stop] ===== Test Result: ./precision/Precision\_2023-10-23\_11-41-36

Resnet18 Precision Loop 1 times Test Result Summary: TOP1\_PREC: 68.2938 TOP5\_PREC: 88.2282

Test Result: PASS

#### -----

#### 命令说明:

precision.sh <parm1>

<parm1>: 控制测试循环次数,默认为1,用户可自定义循环测试次数。

#### Pass 标准:

Resnet18 精度: Top1\_Prec > 68.30 ± 1 Top5\_Prec > 88.30 ± 1; 测试完成打印测试结果, 查看 Test Result: PASS。

#### 备注:

Resnet18 精度测试暂不支持多卡测试。

### 3.2.7 Resnet18 性能压力测试

参考 3.7 节的 Resnet18 性能测试步骤,通过修改控制脚本的循环次数来达到长时间压力测试的

目的。详细测试步骤参考如下。

pool num[8], vdsp balance mode[0] [20230820 12:45:12.758][INFO ] sit[0], round[1], regModelAsync[1] 12:45:12.758][INFO [20230820 ] result path: ./Precision\_2023-08-20\_12-45-12/Resnet18\_precision\_1.txt [20230820 12:45:12.758][INFO ] jfile name: resnet18-int8-yuv.json [20230820 12:45:12.758][INFO ] -----[20230820 12:45:12.758][INFO ] Initialize for SDK 1.0 [97107]: Initializing VACM logger with default config. [20230820 12:45:12.758][INFO ] Start thread-pool with pool\_num 1 [20230820 12:45:12.758][INFO ] Start thread-pool normal [20230820 12:45:12.758][INFO ] ===== Run for Round[1/1] ===== [20230820 12:45:12.758][INFO ] [Streams count] 1 [20230820 12:45:12.758][INFO ] -----stream\_config------[20230820 12:45:12.758][INFO ] path: resnet18-int8-yuv.json, die: 0, threads: 1 [20230820 12:45:12.758][INFO ] -----[20230820 12:45:12.758][INFO ] [Threads count] 1 [20230820 12:45:12.758][INFO ] begin work thread[0]: 97109 [20230820 12:45:12.759][INFO ] [Stream Thread][0][resnet18] started, tid = 97109 [20230820 12:45:12.815][INFO ] files count: 50000 ..... Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1623.85714 2023-10-24 07:01:21 --- Round 10 finished. Result Directory: /performance/test\_performance\_2023-10-24\_06-50-27 \_\_\_\_\_ Test Result Summary: Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1624.28571 Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1625.00000 Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1625.41818 Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1626.12727 Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1626.21818 Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1624.30357 Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1624.00000 Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1623.76786 Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1623.69643 Resnet18: Device 0, Round 10 is PASS. The fps is 1623.85714 \_\_\_\_\_\_\_ test devices : 0 total loops : 10 FAIL loops : 0

#### Pass 标准:

Resnet18 性能帧率值大于 1500 fps。FAIL loops 为 0 说明测试结果为 Pass。

#### 备注:

Resnet18 性能压力测试仅支持单卡测试,暂不支持多卡测试。 第一轮测试花费的时间会较长是正常现象,原因是需要从磁盘加载数据集到内存。

#### 3.2.8 PCle 带宽测试

在容器测试环境下,通过 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/tools/vaqual/bin 目录下,执行如下

命令开始 PCle 带宽测试。

[root@localhost bin]# ./vaqual pcie reboot [Pcie reboot] start pcie reboot... >>> pcie reboot success in dev0<pfn=0> Pcie reboot success! [root@localhost bin]# ./vagual pcie reboot pciebw [Reboot pciebw] Reboot pciebw success, use [pcie bw] cmd to get pcie bandwidth [root@localhost bin]# ./vagual pcie bw -d 0 [Pcie bandwidth test] dev dev->host host->dev 0 17.17 GB/s 17.17 GB/s \_\_\_\_\_ dev dev->host host->dev 17.17 GB/s 17.16 GB/s 0 \_\_\_\_\_ dev->host host->dev dev 0 17.16 GB/s 17.17 GB/s \_\_\_\_\_ dev dev->host host->dev 0 17.17 GB/s 17.18 GB/s \_\_\_\_\_

PCle 带宽测试每秒钟输出一次带宽测试结果,如果需要退出 PCle 带宽测试,可通过按 Ctrl+c 组 合键中断 PCle 带宽测试。

#### 命令说明:

vaqual pcie reboot -d 0,1

vaqual pcie reboot\_pciebw -d 0,1

vaqual pcie bw -d 0,1

-d 选项用来指定 device index id;进行多卡测试时,device index id 之间用逗号隔开。如果不加 -d 参数,默认是测试所有的加速卡。

Pass 标准:

PCI Express 版本	x8 理论带宽	x8 实测带宽	x16 理论带宽	x16 实测带宽
Gen 4.0	15.754 GB/s	> 8 GB/s	31.508 GB/s	> 15 GB/s

注意:

服务器影响板卡 PCle 带宽性能的因素有如下几点,可根据实际情况进行分析和调优。

1. 服务器硬件配置,内存的数量、频率、安装方式、CPU的频率和 PCle Lanes 等;

2. UEFI 性能配置, 主要涉及内存和 CPU 的性能设置, 组合设置为高性能模式;

3. 内存 NUMA、PCle 和 PCle slot 设置等。

PCle 带宽测试完成,需要执行 vaqual pcie reboot 进行 PCle 重启。否则,会影响其他业务功能测试。

在容器测试环境下,通过 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/tools/vaqual/bin 目录下,参考如下

测试步骤开始 PCle 眼图测试。

```
[root@localhost bin]# ./vaqual pcie reboot
[Pcie reboot]
start pcie reboot...
[root@localhost bin]# ./vaqual pcie eye -d 1
[Pcie eye diagram test]
Dev[1] Gen4 Total Lane: 16
>>> Dev[1] Lane[0] eye scope: done.
>>> Dev[1] Lane[1] eye scope: start.
>>> Dev[1] Lane[1] eye scope: done.
>>> Dev[1] Lane[2] eye scope: start.
>>> Dev[1] Lane[2] eye scope: done.
>>> Dev[1] Lane[3] eye scope: start.
>>> Dev[1] Lane[3] eye scope: done.
>>> Dev[1] Lane[4] eye scope: start.
>>> Dev[1] Lane[4] eye scope: done.
>>> Dev[1] Lane[5] eye scope: start.
>>> Dev[1] Lane[5] eye scope: done.
>>> Dev[1] Lane[6] eye scope: start.
>>> Dev[1] Lane[6] eye scope: done.
>>> Dev[1] Lane[7] eye scope: start.
>>> Dev[1] Lane[7] eye scope: done.
.....
>>> Dev[1] Lane[14] eye scope: start.
>>> Dev[1] Lane[14] eye scope: done.
>>> Dev[1] Lane[15] eye scope: start.
>>> Dev[1] Lane[15] eye scope: done.
>>> Dev[1] done.
```



#### 命令说明:

vaqual pcie reboot -d 0,1

vaqual pcie eye -d 0,1

-d 选项用来指定 device index id; 进行多卡测试时, device index id 之间用逗号隔开。如果不加-d 参数, 默认是测试所有的卡。

#### Pass 标准:

测试的眼图结果位于/opt/va/vaststream/tools/vaqual/bin/result/{测试日期命名文件夹}/pcie\_eye\_diagram\_test/{时间命名文件夹}/路径下,只需查看眼图图片,即\*.Scope.png 文件。检查 PCIe 每个 Lane 的眼高大于 15mV,眼宽大于 0.3UI。

#### 注意:

PCle 眼图测试完成, 应执行 vaqual pcie reboot 对 PCle 进行重启。否则会影响其他业务功 能测试。

### 3.2.10 DDR 带宽测试

在容器测试环境下,通过 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/tools/vaqual/bin 目录下,参考如下 测试步骤开始 DDR 带宽测试。

[root@localhost bin]# ./vaqual pcie reboot
[Pcie reboot]
start pcie reboot...
>>> pcie reboot success in dev0<pfn=0>
[root@localhost bin]# ./vaqual pcie reboot\_ddrbw
Pcie reboot success!
[Reboot ddrbw]
Reboot ddrbw success, use [ddr bw] cmd to get ddr bandwidth
[root@localhost bin]# ./vaqual ddr bw

[DDR bandwidth test] dev bandwidth 0 109.36 GB/s 109.37 GB/s 1 dev bandwidth 0 109.37 GB/s 109.36 GB/s 1 dev bandwidth 0 109.37 GB/s 1 109.36 GB/s \_\_\_\_\_

#### 命令说明:

vaqual pcie reboot -d 0,1

vaqual pcie reboot\_ddrbw -d 0,1

vaqual ddr bw -d 0,1

-d 选项用来指定 device index id;进行多卡测试时,device index id 之间用逗号隔开。如果不加 -d 参数,默认是测试所有的卡。如果要停止测试,可通过按 Ctrl+c 组合键来中断测试。

#### PASS 标准:

DDR 带宽理论值为 200 GB/s, 其实测值应达到理论值的 50%以上即大于 100 GB/s。

#### 注意:

PCle 带宽测试完成, 应执行 vaqual pcie reboot 进行 PCle 重启。否则会影响其他业务功能测试。

# 3.2.11 AI 算力测试(INT8)

在容器测试环境下,通过 cd 命令切换到/opt/va/vaststream/tools/vaqual/bin 目录下。首先,执行 vaqual tops config 进行配置,然后设置环境变量,最后开始执行算力测试。测试完成后需 reboot PCle,详细测试步骤参考如下。

root@cf4ff0e48785:/opt/va/vaststream/tools/vaqual/bin# ./vaqual tops config [tops config] root@cf4ff0e48785:/opt/va/vaststream/tools/vagual/bin# source ../setenv.sh set tops env LD\_LIBRARY\_PATH=/opt/va/vaststream/tools/third\_party/vacl/lib/aarch64 root@cf4ff0e48785:/opt/va/vaststream/tools/vagual/bin# ./vagual tops [115938]: Initializing VACM logger with default config. Trace: Construct stream : 1 vaclInvokeStreamOp Tops monitor: dev Tops 0 18.01 \_\_\_\_\_ <1/1> Tops monitor:

dev Tops

0 18.01

\_\_\_\_\_

root@cf4ff0e48785:/opt/va/vaststream/tools/vaqual/bin# **./vaqual pcie reboot** [Pcie reboot] start pcie reboot... root@cf4ff0e48785:/opt/va/vaststream/tools/vaqual/bin#

#### 命令说明:

vaqual tops -d 0

-d 选项用来指定 device index id;进行多卡测试时,device index id 之间用逗号隔开。如果不加-d 参数,默认测试所有的卡。如果要停止测试,可通过按 Ctrl+c 组合键来中断测试。

#### PASS 标准:

AI (20TOPS)算力值大于 17.5 TOPS, 小于 20 TOPS 为测试 Pass。

#### 备注:

开始算力测试的进程需要时间启动,前几秒打印算力值请忽略,以稳定后的数值作为判断结果。

### 3.2.12 功耗测试

功耗测试不需要在 docker 容器环境下进行,参考如下步骤在服务器系统环境下进行环境搭建和 功耗测试。

- 1. 拷贝 powervr.ini 文件到系统下的/etc 文件下;
- 拷贝工具包(tools-3.0.1-20240112-74bc36c-linux-aarch64-fusion-tools.tar.gz) 到系 统中的任意目录下,使用 tar -zxvf \*\*\*\*\*\*.tar.gz 对工具压缩包进行解压缩。解压完成在 当前工作目录解压缩出一个名为 tools-3.0.1-20240112-74bc36c-linux-aarch64-fusion 的文件。
- 拷贝 DDK 包到系统任意目录下,执行 tar -zxvf SGPU100\_GPU\_Linux\_DDK\_Driver\_\*\*\*\*\*\*\*.tar.gz 进行解压缩,解压缩完成后会解压缩 出一个名为 ddk\_pack 的文件。切换到 ddk\_pack 文件下,执行./install\_ddk.sh -i 安装 DDK 驱动,再执行./install\_ddk.sh -s\_pwr 开启 ddk 为功耗测试。如果执 行./install\_ddk.sh -s\_pwr 开启 ddk 功耗测试失败的情况,可执行./install\_ddk.sh -u 卸载 DDK,重新执行./install\_ddk.sh -i 和./install\_ddk.sh -s\_pwr 安装 DDK 驱动和开启 ddk 功 耗测试。
- 4. 通过 cd 命令切换到 vaqual 工具所在路径下;

cd tools-3.0.1-20240112-74bc36c-linux-aarch64-fusion/tools/vaqual\_sg/bin

5. 执行 vaqual stress -d 0,1 开始对 device id 为 0 和 1 的设备进行功耗测试。

root@va:/home/lianjie/tools/vaqual\_sg/bin# ./vaqual stress -d 0,1 [stress test]

Power and temperature monitor [20240124071604]:

dev power(W) temp(C) 0 64.6 51.2 65.3 58.3 1 \_\_\_\_\_ <1/1> Power and temperature monitor [20240124071605]: power(W) dev temp(C) 0 64.6 52.2 64.4 59.9 1 \_\_\_\_\_

# 3.2.13 渲染算力测试

渲染算力不需要使用 docker 环境测试,在系统环境下进行渲染算力测试。下表列出了渲染算力测试已适配的 OS 和对应的 Kernel 版本。

Platform	OS	Kernel	DDK Package	
x86-64	Ubuntu 20.04	5.4.0-156-generic	SGPU100_GPU_Linux_DDK_Driver_M ainline x86 Ubuntu 20240117.tar.gz	
aarch64	Ubuntu 20.04	5.4.153-5.4.153- ampere	SGPU100_GPU_Linux_DDK_Driver_M ainline_aarch64_Ubuntu_20240117.ta r.gz	
aarch64	OpenEuler 22.03 (LTS-SP2)	5.10.0-153	SGPU100_GPU_Linux_DDK_Driver_N ainline_aarch64_OpenEular_202401 7.tar.gz	

# 3.2.13.2 安装 DDK 驱动

进入系统后,开始安装 DDK 驱动,DDK 驱动安装方法参考如下步骤;

- 将 DDK 包(SG100\_GPU\_Linux\_DDK\_Driver\_Mainline\_aarch64\_Ubuntu\_\*\*\*\*.tar.gz)
   拷贝到系统的/home 或者其他目录下;
- 执行"tar -xvf SG100\_GPU\_Linux\_DDK\_Driver\_Mainline\_aarch64\_Ubuntu\_\*\*\*\*.tar.gz "进 行解压缩,解压缩完成后解压缩出一个名为 ddk\_pack 的文件;
- 3) 在 ddk\_pack 文件下,执行"./install\_ddk.sh -i" 安装 ddk;
- 4) 在 ddk\_pack 文件下,执行"./install\_ddk.sh -s" 启动 ddk。

root@va:/home# **tar -xvf SGPU100\_GPU \_\*\*\*\*.tar.gz** ddk\_pack/ ddk\_pack/KM/ ddk\_pack/KM/target\_aarch64/ ddk\_pack/KM/target\_aarch64/install\_km.sh

ddk pack/KM/target aarch64/drm nulldisp.ko ddk\_pack/KM/target\_aarch64/va\_gfx.ko ddk\_pack/install\_ddk.sh ddk pack/UM/ ... root@va:/home/lianjie/ddk\_pack# ./install\_ddk.sh -i /home/lianjie/ddk\_pack/UM/target\_aarch64 /home/lianjie/ddk\_pack /usr/lib/aarch64-linux-gnu Installing user components for architecture target\_aarch64 shared library libPVRScopeServices.so -> /usr/lib/aarch64-linuxgnu/libPVRScopeServices.so.1.18.6276027 executable eglconfigs -> /usr/local/bin/eglconfigs executable egldmabuf -> /usr/local/bin/egldmabuf executable eqlinfo -> /usr/local/bin/eqlinfo executable gles1image\_external -> /usr/local/bin/gles1image\_external executable gles1test1 -> /usr/local/bin/gles1test1 executable gles2test1 -> /usr/local/bin/gles2test1 executable gles3\_render\_to\_image -> /usr/local/bin/gles3\_render\_to\_image executable gles3image\_external -> /usr/local/bin/gles3image\_external executable gles3test1 -> /usr/local/bin/gles3test1 executable gles3tritest1 -> /usr/local/bin/gles3tritest1 executable gltest1 -> /usr/local/bin/gltest1 executable gltest2 -> /usr/local/bin/gltest2 executable gltest3 -> /usr/local/bin/gltest3 executable hwperfbin2jsont -> /usr/local/bin/hwperfbin2jsont ••• Installing firmware components for architecture target\_neutral firmware rgx.fw.35.4.1632.23 -> /lib/firmware/rgx.fw.35.4.1632.23 /usr/lib/aarch64-linux-gnu Installing kernel components for architecture target\_aarch64 install\_km.sh: line 3: check\_module\_directory: command not found drm\_nulldisp.ko /lib/modules/5.4.153-5.4.153kernel\_module -> ampere/extra/drm\_nulldisp.ko kernel\_module va\_gfx.ko -> /lib/modules/5.4.153-5.4.153-ampere/extra/va\_gfx.ko root@va:/home/lianjie/ddk\_pack# ./install\_ddk.sh -s Loaded PowerVR consumer services. root@vastai:/home/lianjie/ddk\_pack#

# 3.2.13.3 安装 Clpeak

将 clpeak.zip 和 tools-\*\*\*\*\*\*\*.tar.gz 压缩包拷贝到系统中并解压缩到/home 目录下,执行 以下两条指令分别解压缩 clpeak.zip 和 tools-\*\*\*\*\*\*.tar.gz;

- unzip clpeak.zip
- tar -xvf tools-\*\*\*\*.tar.gz

clpeak.zip 解压缩出来一个名未 clpeak-master 文件,通过 cd 命令切换至 clpeak\_master 目 录下进行 clpeak 的编译和安装。clpeak 的编译和安装方法请参考如下步骤;

- 1) git submodule update --init --recursive --remote
- 2) mkdir build
- 3) cd build
- 4) cmake ..
- 5) cmake --build.

安装完成后,在 build 目录下会生成一个名为 clpeak 的可执行文件。

-rwxr-xr-x	1	root	root	153176	Jan	24	08:26	clpeak
- rw- r r	1	root	root	18532	Jan	24	08:23	CMakeCache.txt
drwxr-xr-x	5	root	root	4096	Jan	24	08:26	CMakeFiles
- rw- r r	1	root	root	2496	Jan	24	08:23	cmake_install.cmake
- rw- r r	1	root	root	3515	Jan	24	08:23	CPackConfig.cmake
- rw- r r	1	root	root	3959	Jan	24	08:23	CPackSourceConfig.cmake
-rw-rr	1	root	root	480	Jan	24	08:23	CTestTestfile.cmake
- rw- r r	1	root	root	18167	Jan	24	08:23	Makefile
drwxr-xr-x	3	root	root	4096	Jan	24	08:09	opencl_sdk
drwxr-xr-x	6	root	root	4096	Jan	24	08:23	sdk_install

#### 注意**:**

在进行 clpeak 编译和安装时请使用 root 权限。

# 3.2.13.4 执行算力测试

测试环境搭建完成后,拷贝 4pf\_mode\_clpeak\_test.sh 脚本至 clpeak 工具所在目录下,执行 "chmod +x 4pf\_mode\_clpeak\_test.sh"为脚本添加执行权限,执行"./4pf\_mode\_clpeak\_test.sh" 脚本开始渲染算力测试。

root@vastai:/home/lianjie/clpeak-master/build# **./4pf\_mode\_clpeak\_test.sh** [gpu tops config] DRI node exists, driver: 128:va DRI node exists, driver: 129:va DRI node exists, driver: 130:va DRI node exists, driver: 131:va /home/lianjie/clpeak-master/build nodeld=128 nodeCnt=8 PF num: 4 in system. export PVR\_GPUIDX=0 , and start to compute clpeak for single PF ...

Platform: VG1000 Device: VastAl Graphics VG1000 Driver version : 1.18@6276027 (Linux ARM64) Compute units : 4 Clock frequency : 1400 MHz

Single-precision compute (GFLOPS)

#### float : 1783.20

float2 : 1681.59 float4 : 1360.66 float8 : 1690.41 float16 : 1680.03 compute PF:0 finished. export PVR\_GPUIDX=1 , and start to compute clpeak for single PF ...

Platform: VG1000

Device: VastAl Graphics VG1000 Driver version : 1.18@6276027 (Linux ARM64) Compute units : 4 Clock frequency : 1400 MHz

Single-precision compute (GFLOPS)

float : 1783.97

float2 : 1682.66 float4 : 1360.88 float8 : 1692.10 float16 : 1680.63

compute PF:1 finished. export PVR\_GPUIDX=2 , and start to compute clpeak for single PF ...

Platform: VG1000 Device: VastAl Graphics VG1000 Driver version : 1.18@6276027 (Linux ARM64) Compute units : 4 Clock frequency : 1400 MHz

Single-precision compute (GFLOPS)

float: 1783.29float2: 1683.43float4: 1361.29float8: 1692.50float16: 1681.66

compute PF:2 finished. export PVR\_GPUIDX=3 , and start to compute clpeak for single PF ...

Platform: VG1000 Device: VastAl Graphics VG1000 Driver version : 1.18@6276027 (Linux ARM64) Compute units : 4

Clock frequency : 1400 MHz

Single-precision compute (GFLOPS)

float : 1782.07

float2 : 1682.15 float4 : 1361.01 float8 : 1691.23 float16 : 1680.64

compute PF:3 finished.

#### 结果说明:

DC1000 加速卡包含 4 个 PF, 使用 clpeak 对 4 个 PF 进行渲染算力测试, 4 个 PF 的算力值相 加为板卡总渲染算力值。

#### PASS 标准:

渲染算力测试的值大于 6963 GFLOPS。依据 DC1000 白皮书定义的 7.6TFLOPS \* 90%。

#### 注意**:**

渲染算力测试结果正常输出,但测试一直处于未退出状态,需要等待测试进程自动结束并 退出。