

ベクトル計算機向き逐次代入型計算の高並列化

1X-1

○吉原 都夫 村松 晃 中尾 和夫
(欄 日立製作所 システム開発研究所)

1. はじめに

大規模シミュレーションでは、偏微分方程式の数値解を求める過程で現われる、連立一次方程式の求解に多大の時間を必要とする。差分法や有限要素法で離散化した場合、係数行列はスパースとなるが、その非零要素が多い特徴を生かすため、反復解法がよく用いられる。

反復解法のうち高収束なもの、たいてい逐次代入型計算を含んでいる。例えば、SOR法、ICCG法、ILU CR法などがそうである。この型の計算は、そのままではベクトル計算機の性能を出しにくい、リストベクトルを用いてデータ参照関係を適正化して、ベクトル化する方法が採られる¹⁾。

しかし、それでもまだ格子点計算の、始めの部分と終わりの部分のループが短いため、やや効率が悪いという問題が残っている。この点を解決すべく、複数の端点から計算を始めることにより演算の並列度を高め、この部分のループを長大化するとともに、ループ数を削減することを考えた。

2. SOR法の高並列化

2.1 従来のSOR法のベクトル処理法

SOR法のベクトル処理法を、二次元ポアソン方程式 $\Delta U(x,y) = \phi(x,y)$ の求解を例に説明する。SOR法では、 $U_{i,j}$ をD0ループのインデックス順に次のように更新して行く。

$$U_{i,j}^* \leftarrow \omega \{ \alpha (U_{i-1,j}^* + U_{i+1,j}) + \beta (U_{i,j-1}^* + U_{i,j+1}) - \phi_{i,j} \} + (1-\omega)U_{i,j}$$

(ただし、 α, β は定数、 ω は加速係数、*印は更新済の記号)

インデックス i,j 順の計算では、更新された値を直ちに使うため、ベクトル化されない。従来は、図1に示す①,②,③,……の斜線上の格子点データごとにループを構成するようにして、ベクトル化していた²⁾²⁾。

2.2 高並列な計算リストの構成法

従来法は、左下隅を起点とし、値の更新がインデックス i,j 順の計算と全く同じになるように計算して行く。しかし、どこを起点に計算を始めても同じ値に収束する筈である。例えば、右上隅から左下隅に向い⑩,⑨,⑧,……としても、これはD0ループを逆回したにすぎないから、同じ値に収束する。

両方の計算順序を併用することを考える(図2)。左下隅と右上隅の両端から、計算を始めると①と⑩,②と⑨,③と⑧,……が対になるが、互いに離れているので独立な計算である。従って、同じループ

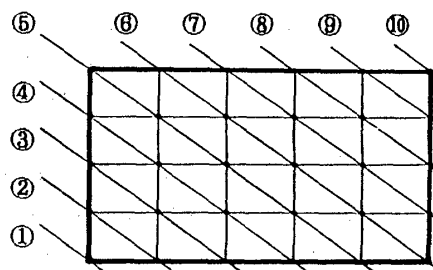


図1 従来のSOR法計算順序

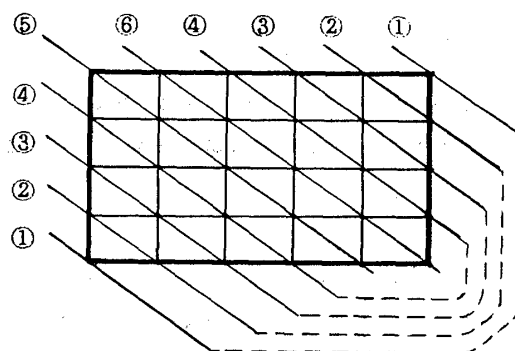


図2 高並列なSOR法計算順序(起点数2)

にいてもベクトル化できる。このようにすると、従来法ではループの長さが1, 2, 3, ……と増えて行ったのに対し、2, 4, 6, ……と増えて行き、ちょうど2倍になる(図3)。また、中央の点が求まったとき、全格子点の計算を終了したことになるから、ループ数は約1/2になる。

さらに上の考えを拡張し、他の隅からも同時に計算を始めることを考える。四隅から計算を始めると、ループ長さは4, 8, 12, ……と増えて行くが、最後の方のループでは段々ループが短くなって行く(図3)。ループ数は両端から始めた場合と同じ $[\frac{NS}{2}+1]$ である。ただし、 $[\]$ はガウスの記号、二次元問題では $NS = NX + NY - 1$ である。

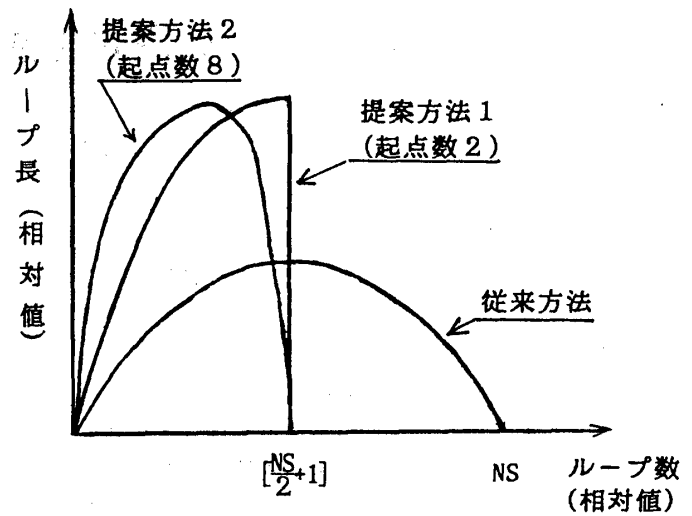


図3 ループの長大化

3. 数値実験

現実に解きたい問題の多くは、三次元であるから、三次元ラプラス方程式の求解を例に、提案方法の効果を検証する。

計算起点のとり方は2~8まで可能だが、ここでは、両極端の2と8を採り上げる。空間分割数が約3万(32*32*32)、x, y, z軸方向の差分の刻み幅を等しくし、相対残差ノルムが 10^{-10} に達するまで反復計算を行う。表1に示す如く、ベクトル長が長くなり、かつループ数が半減することが確認された。さらに、提案方法1では、収束回数も少なくなる。偏微分方程式の境界値問題は、「周囲の値が内部を決定する」と言える。提案方法1は従来法より、周囲の影響が伝わり易いため収束が速くなる、のではないかと考える。数ケースの実験すべてにわたり、提案方法1は従来法より収束が速い。

4. おわりに

多数の隅から計算を開始することにより、SOR法の演算並列度を高める方法を見出した。二次元問題の場合、計算の起点付近のループ長は従来法の2~4倍となり、三次元問題の場合2~8倍となる。ループ数はいずれの場合も従来法の約半分である。

ベクトル計算機では、ループが短いと加速率が低いので、短ループの解消は効果的である。特に、日常的に解く、中規模問題に対し有効である。

<参考文献>

- 1) 村田 他:スーパーコンピュータ, 共立出版(昭60)
- 2) 後 他:ベクトル計算機による数値計算、数値解析研究会 2-1, pp1-10(昭57)

表1 高並列化の効果

方法	ループ数	数値実験例			備考
		ループ数	平均ループ長	収束回数	
従来方法	NS	94	348	108	起点数1
提案方法1	$[\frac{NS}{2} + 1]$	48	683	95	起点数2
提案方法2	$[\frac{NS}{2} + 1]$	48	683	112	起点数8
備考	$NS = NX + NY + NZ - 2$	空間分割数 32*32*32			