

# 資源共有型並列計算機“砂丘”の応用について

## 5G-5

河野光明<sup>1</sup> 井上倫夫<sup>1</sup><sup>1</sup>(鳥取大学工学部)小林康浩<sup>1</sup> 加納尚之<sup>2</sup><sup>2</sup>(米子工業高等専門学校)

### 1.はじめに

我々の研究室では、実験室レベルで特定ユーザーが利用する数値シミュレーションマシンとして、資源共有型並列計算機“砂丘”を開発している。“砂丘”は、複数のマイクロプロセッサ( $\mu$ P)を密に結合したマルチマイクロプロセッサシステムである。

本報告では、地震波、音声の解析などに用いられているケプストラム分析を、本システムを用いて実際にを行い、この問題をどのように並列処理させるかについて述べる。

### 2.システムの制御について

#### 2.1 実際の並列処理について

まず、マスターとなるプロセッシング・ユニット(FEP)が使用するメイルボックスを確保し、必要なデータをメイルボックスに書き込む。次にプロセス番号の初期化を行い、システムコントローラにどのメイルボックスを使うかの番号(これをモードという)を書き込む。すると、各PUに割り込みがかかり、これと同時に同期フラグがセットされる。プロセスの起動の割り込みを受けたプロセッシング・ユニット(PU)はモードを読み込む。モードにはメイルボックス番号が書かれているので、その番号のボックスから必要な情報を読み込む。各PUはその情報に従ってプロセスの実行を行う。プロセスの終了後、各PUは同期フラグをリセットし、FEPは割り込みをかけた全てのPUの同期フラグがクリアされたのを確認し、全てクリアされると通信に使用したメイルボックスを解放する。以上のような手続きを踏んで並列処理を実行する。

#### 2.2 プロセス制御

複数のプロセスの生成を行う場合、各プロセスが生成時に違ったプロセス番号を得る事により、プロセスがそれ自身を認識し、同じ処理の違った部分(または、完全に異なる処理)を行う事が可能となる。従って、多數のプロセスを限られたPUで効率よく並列処理するためには、各PUの処理するプロセス番号管理が必要である。この管理を通常の共有変数を用いた場合、この変数に対する排他制御が必要である。この際、専有権争奪に於いて競合が起こり、プロセス起動時のオーバーヘッドが増大する。

本システムでは、プロセス番号の管理をハードウェア化したFetch and Add操作で行うようにした。この番号をカウンタで管理し、PUからのリードアクセスが終了すると、自動的に指示値を増すようにした。従って、プロセス番号操作の為のアクセスは1回となり、プロセス起動時のオーバーヘッドを抑えることができる。

### 3.応用例

並列処理実行の具体例として、ケプストラム分析を行った。図1に音声信号のケプストラム分析の処理フローを示す。このケプストラム分析を1度に扱うデータ量の大きさによって、2通りの並列処理の方法を考えた。

#### 1) データ量の少ない場合(方法1)

音声を分析する場合には、音声が時間にともなって変化するということから、時間を追って分析する必要がある。従って、少ないデータ点数(256点)を1台のPUでケプストラムの処理を行った。時間の変化に応じて、処理するデータの位置が違うので、プロセス番号を用い

Parallel Processing on The Closely-Coupled MIMD Type Parallel Processing System “SAKYU”

Mitsuaki Kouno<sup>1</sup>, Michio Inoue<sup>1</sup>, Yasuhiro Kobayashi<sup>1</sup>, Naoyuki Kanou<sup>2</sup>

<sup>1</sup>Tottori University <sup>2</sup>Yonago National College of Technology

て、どこのデータを処理するのかを決定し、違った場所のデータを各PUが並列に実行した。この場合には、処理の終了したPUが次のプロセス番号を読みに行き、その番号のプロセスを次々と処理して行けば良いので、プロセスの起動時の通信も最初に行うだけでよく、プロセスの処理中には同期を取る必要はない。

## 2) データ量の多い場合(方法2)

地震波等を分析する場合には、音声の場合と違って、1回で大量の纏まったデータを処理する必要がある。そこで、フーリエ変換、LOG等の処理を複数のPUで並列に実行した。この場合には各処理の始めに起動をかけるために通信を行い、終わりには同期を取る必要がある。N点のFFTを行う場合、各ステージ( $\log_2 N$ 回)で通信及び同期を取る必要がある。

## 4. 検討

1つのジョブを処理するのに要する時間を $t(0) = T$ とし、そのジョブをn台のPUで処理するとする。この時のプロセスの起動時の通信及び同期を取る時間をc、また1つのジョブで通信・同期を行った回数をmとする。この時に要する時間を $t(n, m)$ とすると、速度向上比Sは次式のようになる。

$$S = \frac{t(0)}{t(n, m)} = \frac{T}{m \cdot c + \frac{T}{n}} \quad (1)$$

本システムでは、プロセス番号を得るためにFetch and Add回路を用いている。これを使わない場合は排他制御を行いながら、共有変数を操作しなければならず、データ量の少ない場合の処理を方法2で行った場合、Fetch and Add回路を用いた場合の約2倍の通信時間がかかる。これを(1)式を用いてグラフにしてみると図2のようになる。

## 5. おわりに

以上、本システムを用いて実際に並列処理を

行い、扱う問題に応じて、どのように並列処理させたらよいかを示した。これから課題として、本システムを有効に利用できる専用言語の開発が望まれる。

## 参考文献

- [1] 武田他：“資源共有型並列計算機“砂丘”のアクセス競合緩和法（そのアーキテクチャについて）”情報処理学会第45回全国大会講演論文集 vol.6, pp.89-90, 1992
- [2] 金崎他：“資源共有型並列計算機“砂丘”のアクセス競合緩和法（その効果に関する検証）”情報処理学会第45回全国大会講演論文集 vol.6, pp.91-92, 1992

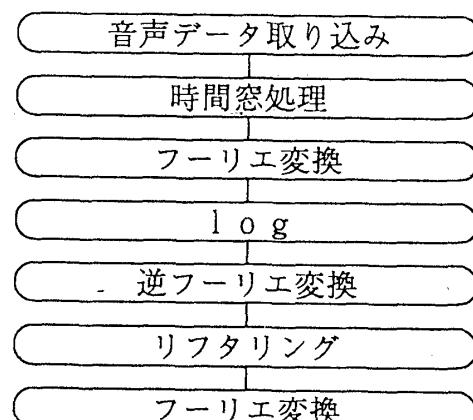


図1 ケプストラム分析の流れ図

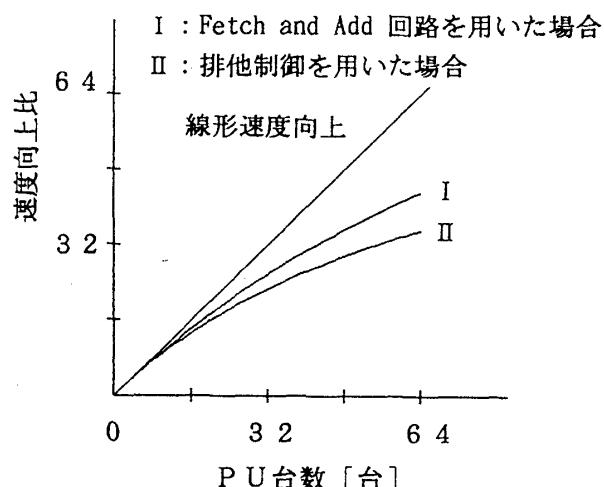


図2 通信時間の違う場合の速度向上比