

密結合型並列計算機における配列の配置に関する研究

1Q-1

小池 稔 大川 善邦

(大阪大学 工学部 電子制御機械工学科)

1. はじめに

従来、並列化コンパイラのコンパILING手法に関する研究は数多くなされてきた。それらはプロセッサのタスク配置に関する問題が主流であった。¹⁾これに対して複数のタスク(またはプロセッサ)からアクセスされる配列データを、並列計算機のデータメモリにどの様に組み合わせで配置するか、という問題がある。組合せを考える理由は次の通りである。

- ① 1つのタスクがアクセスするデータメモリの個数が少ない方が、アクセスの対象となるメモリへの接続切り換え回数が少なくなる。
- ② 1つのデータメモリに配置される配列データの個数が少ない方が各タスクからのアクセス競合の可能性を軽減することができる。

そこで本研究ではソースプログラムから組合せ配置の為の情報を獲得し、次にそれに基づいた配列の組合せ配置の方法を提案し、更にその有効性に対する検証を行う。今回は後者の配置方法について報告する。

2. 配列の組合せ配置方法

2.1 環境

本研究では次のような環境を仮定している。

- ① データメモリを備えた密結合型並列計算機上で実行されるプログラムをコンパイルする。
- ② データメモリ群とプロセッサ群との接続形態は完全結合網である。
- ③ 各配列に対する各タスクのアクセス状況(変数のバイト長、アクセス回数、アクセス頻度、配列の大きさ)は予め調査されている。

2.2 記号の説明

ここでは次節以降で用いる記号について説明を行う。

- a : 配列の個数 ($a > 1$)
- t : タスクの個数 ($t > 1$)
- m : データメモリの個数 ($m \geq 1$)
- g : 変数のグループ分け個数 ($g \leq a$)
- A_j : 配列 ($1 \leq j \leq a$)
- Tr : タスク ($1 \leq r \leq t$)
- M_i : データメモリ ($1 \leq i \leq m$)
- C_{jr} : A_jがTrにアクセスする回数(例:表1)
- S_{jk} = $\sum_r |C_{jr} - C_{kr}|$
: 配列の相互疎速度(例:表2)

$$X_j = \sum_r C_{jr}$$

: C_{jr}表の横合計: A_jへのアクセス回数

X_{max}: X_jの最大値(表1の場合X=20)

$$\Delta x = \max \{ (X_j + X_k) - X_{\max}, 0 \}$$

: A_jとA_kを組み合わせたときの総演算時間の
変化量の代表値(演算時間がメモリアクセス
回数に比例すると仮定する。)

$$Y_r = \min \{ C_{jr}, C_{kr} \}$$

$$\Delta y = - \left\{ \sum_r Y_r \right\}$$

: 接続切り換え回数変化の代表値

2.3 組合せ配置アルゴリズムの概要

組合せ配置アルゴリズムの概要は以下の通りである。

- ① m=1の時、全ての配列をM1に配置して終了する。
- ② m ≥ 2の時、g = a - 1 (≥ m)とする。
- ③ C_{jr}表からS_{jk}表を作成する。
- ④ S_{jk}表中から値が小さい組合せから順に並べる。
- ⑤ A_jとA_kを組み合わせで配置したときのΔx, Δyを求める。
- ⑥ Δx毎, Δy毎に小さい組合せから順位をつける。
- ⑦ Δx, Δyの各順位の和をとり、その値が最も小さい組合せを採用する。
- ⑧ g = mならば終了する。
- ⑨ A_j, A_kに対して、C_{jr} ← C_{jr} + C_{kr}, g ← g - 1として③へ戻る。

3. 例題とシミュレーションによる検証

3.1 例題

表1に示すアクセス状況に対して、2.3のアルゴリズムを適用すると、以下のような結果が得られる。

- ① g = 4のとき、S_{jk}は表2の通りである。表2によって選ばれた組合せに対するΔx, Δy及びその順位を表3に示す。これにより、A1+A2を採用する。

以下同様にして

- ② g = 3のとき、A3+A5を採用する。
- ③ g = 2のとき、(A1+A2) + A4を採用する。

以上をまとめると各gでの組合せは

- I g = 4のとき・・・(A1+A2), A3, A4, A5
- II g = 3のとき・・・(A1+A2), (A3+A5), A4
- III g = 4のとき・・・(A1+A2+A4), (A3+A5)

3.2 シミュレーションにおける仮定

- ① あるタスクTrの、あるメモリMiに対するアクセスを1回の処理とする。

Cjr		Tr					Xj
		1	2	3	4	5	
Aj	1	4	3	0	0	0	7
	2	2	1	0	0	0	3
	3	0	0	8	5	7	20
	4	0	0	4	9	1	14
	5	0	0	3	2	6	11

表1 Cjr表の例

Sjk		1	Ak		
Aj	2	4	2		
	3	27	23	3	
	4	21	17	14	4
	5	18	14	9	13

表2 Sjk表の例

番号	組合せ	番号	組合せ	番号	組合せ	番号	組合せ
0	A12345	13	A11344	26	A11145	39	A12112
1	A11345	14	A12125	27	A11315	40	A12121
2	A12145	15	A12142	28	A11341	41	A12211
3	A12315	16	A12144	29	A12115	42	A12221
4	A12341	17	A12215	30	A12141	43	A12212
5	A12245	18	A12312	31	A12311	44	A12122
6	A12325	19	A12313	32	A12225	45	A11333
7	A12342	20	A12241	33	A12242	46	A11115
8	A12335	21	A12321	34	A12322	47	A11141
9	A12343	22	A12331	35	A12333	48	A11311
10	A12344	23	A12244	36	A11144	49	A12111
11	A11335	24	A12323	37	A11313	50	A12222
12	A11343	25	A12332	38	A11331	51	A11111

表4 配列の組合せ番号表

(書式はAA1A2A3A4A5となっている。Aj=Ak (j≠k) となっていれば同じデータメモリに配置する。例“A12313”の場合：A1とA4，A3とA5をそれぞれ組み合わせることを示す。)

A		Sjk	Xj	Xk	Xj+Xk	Δx		Δy		順位	順位	和
j	k					順位	順位					
1	2	4	7	3	10	0	1	-3	4	5		
3	5	9	20	11	31	11	4	-12	1	5		
4	5	13	14	11	25	5	3	-6	3	6		
3	4	14	20	14	34	14	5	-10	2	7		
2	5	14	3	11	14	0	1	0	5	6		

表3 表1の例による結果

- ② メモリアクセスの直後にTrは内部演算を行う。
- ③ Miにアクセスするタスク(Tr)が、以前にMiをアクセスしたタスク(Tp)と異なる場合(r≠q), またはTrがアクセスするメモリ(Mi)が、以前にTrがアクセスしたメモリ(Mh)と異なる場合(i≠h)は接続切り換えを行う。
- ④ Cjr表内の数字はTrのMiへのアクセス回数とし、1回の処理を行う毎にCjr←Cjr-1とする。表内の数字が全て0になったときシミュレーションを終了する。

3. 3 シミュレーションとの比較

図1に総演算時間の変化量，図2に接続切り換え回数の変化量を示した。

2. 3節のアルゴリズムによるΔx, Δyの変化と，定性的には一致している部分が多い。

4. おわりに

現在，実際のプログラムに対して2. 3節の組合せアルゴリズムを適用し，妥当な組合せが得られるかを検討している。今後は組合せアルゴリズムを相互結合網用からマルチバス用への修正や，組合せのためのソースプログラムからの情報読み取りのアルゴリズムについても検討する予定である。

〔参考文献〕

- 1) 坂井修一：並列計算機におけるスケジューリングと負荷分散，情報処理，Vol.27, No.9, pp.1031~1036 (1986).

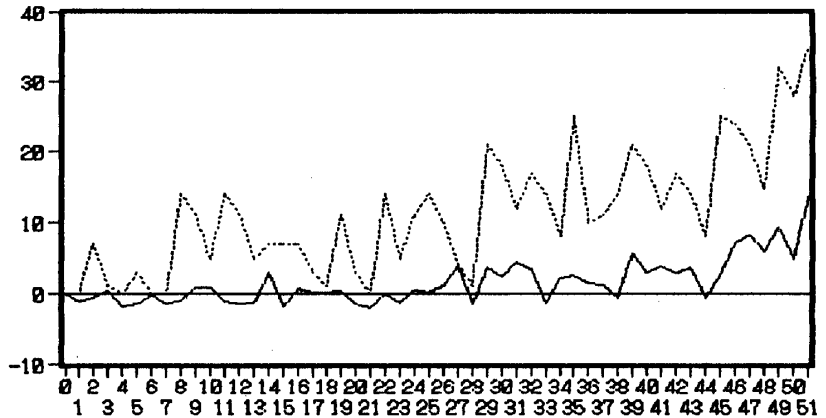


図1 総演算時間の変化量

(横軸：配列の組合せ番号，縦軸：総演算時間の変化量)

(上側点線：Δx，下側実線：シミュレーションによる結果)

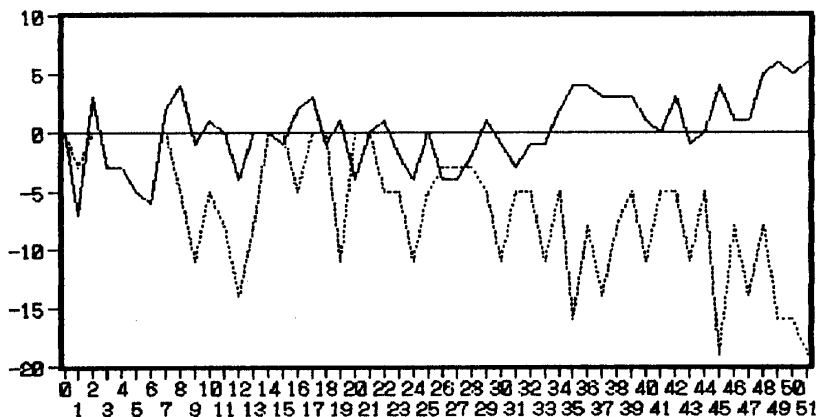


図2 接続切り換え回数の変化量

(横軸：配列の組合せ番号，縦軸：接続切り換え回数の変化量)

(下側点線：Δy，上側実線：シミュレーションによる結果)