

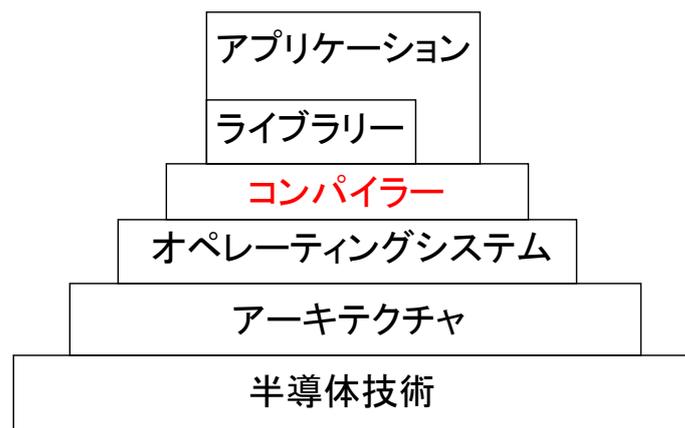
コンパイラの最適化機能により 実行時間が短くなる理由

福井 義成

文部科学省 研究振興局
計算科学技術推進室

1

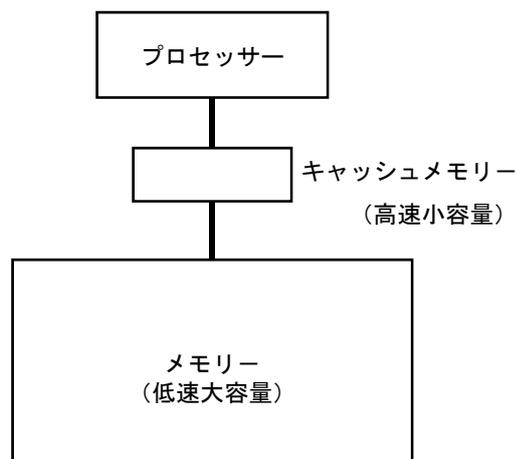
コンパイラの位置付け



ハードウェアの性質

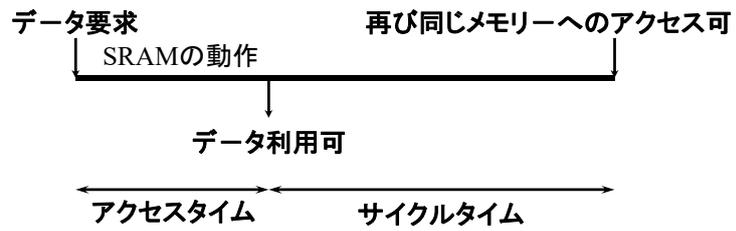
3

キャッシュメモリーシステム



メインメモリーに用られるDRAMは、SRAMより遅い

DRAMの動作



転送速度

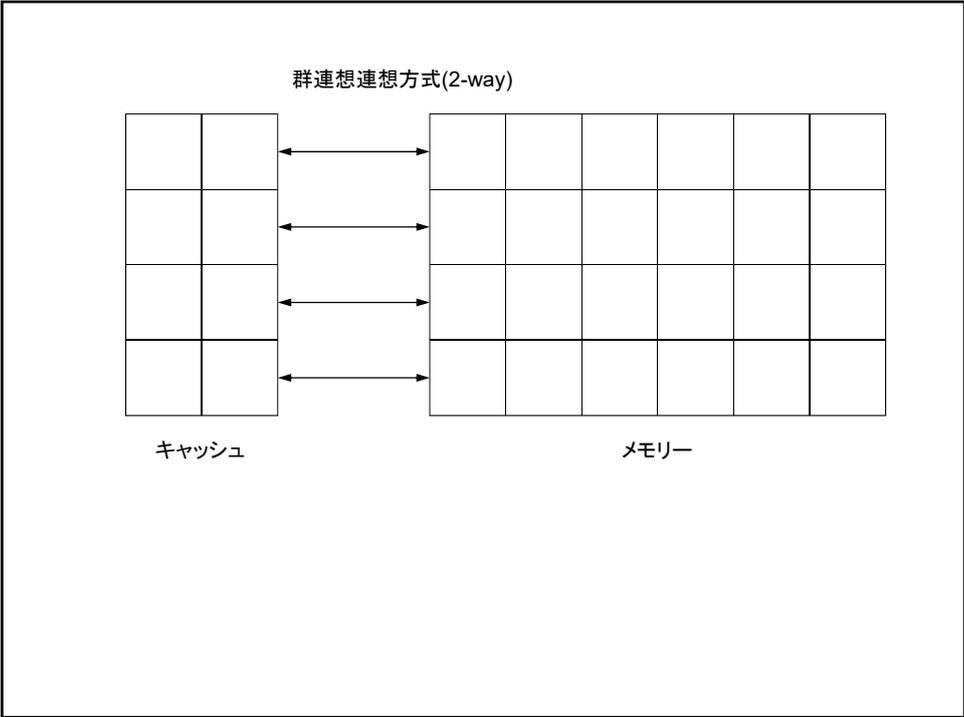
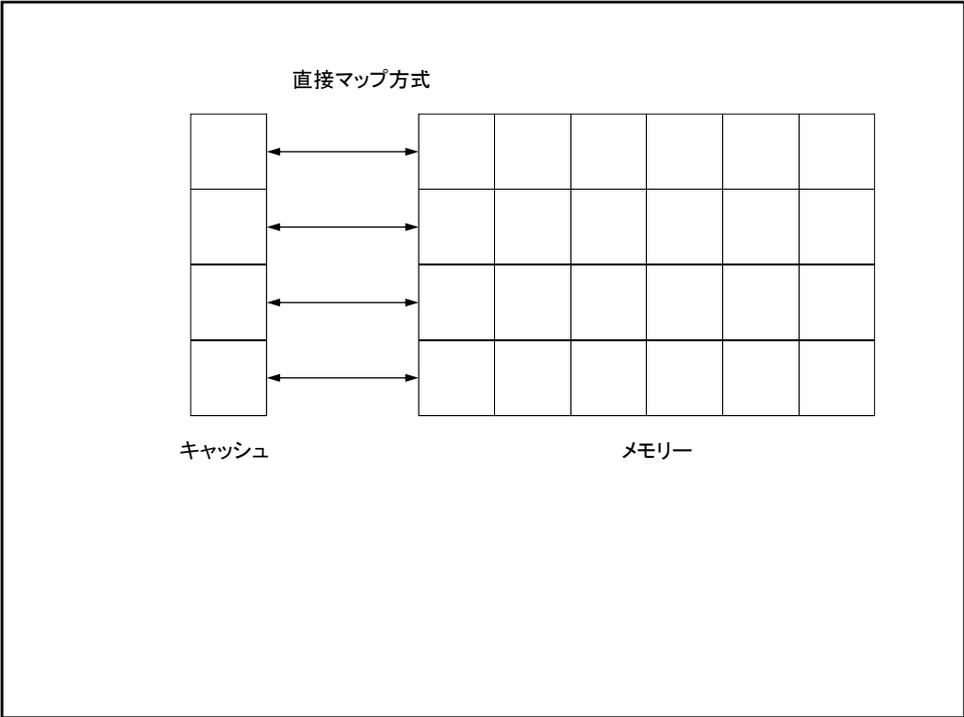
L1キャッシュ

L2キャッシュ

メモリー

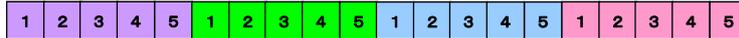
メモリー量

階層型メモリー

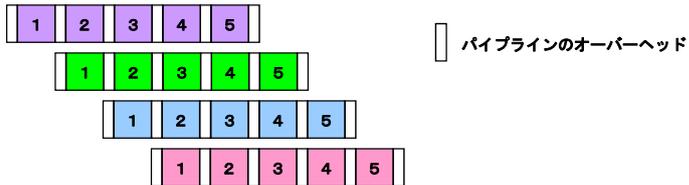


パイプライン化

パイプライン化しない場合



パイプライン化した場合



配列とメモリー上の配置

2次元配列の場合

	J →	(1,1)	(1,2)	(1,3)	(1,4)	(1,5)	(1,6)
I ↓		(2,1)	(2,2)	(2,3)	(2,4)	(2,5)	(2,6)
		(3,1)	(3,2)	(3,3)	(3,4)	(3,5)	(3,6)
		(4,1)	(4,2)	(4,3)	(4,4)	(4,5)	(4,6)
		(5,1)	(5,2)	(5,3)	(5,4)	(5,5)	(5,6)
		(6,1)	(6,2)	(6,3)	(6,4)	(6,5)	(6,6)

FORTRAN (1,1) (2,1) (3,1) (4,1) (5,1) (6,1)

C (1,1) (1,2) (1,3) (1,4) (1,5) (1,6)

コンパイラーを何処で実行？

- 計算を実行する計算機で行う
- 計算を実行する計算機以外で行う : クロスコンパイラー
 - 計算を実行する計算機と同種
 - 計算を実行する計算機と異種
 - 同じ機械語の計算機である必要は、無い
 - 良くある計算機
 - 文字処理に向いている計算機
 - (例)ベクトル計算機向けにスカラー計算機で行う
 - ベクトル計算機は、文字処理が苦手

13

コンパイラーの構成

- | | | |
|------------|--------------|---------|
| - プリプロセッサ | 前処理 | |
| 1. 字句解析 | 識別子, 演算子等の処理 | : 各言語依存 |
| 2. 構文解析 | 構文を分析 | : 各言語依存 |
| 3. 中間コード生成 | 言語に依存しない形式化 | : 言語に共通 |
| 4. コード最適化 | コードの最適化 | : 言語に共通 |
| 5. コード生成 | 機械語の生成 | : 言語に共通 |
| - リンク | ライブラリー等を繋ぐ | : 言語に共通 |
| - 実行 | | |

言語のデリミタ等に依存す例 (fortranの場合)

do 20 l = 1,20

do 20 l = 1.20 do20lという変数に値“1.20”を代入

14

1パスコンパイラーと2パスコンパイラー

- 1パスコンパイラー
 - プログラムを1度でしか読まない
 - 変数宣言は, 変数を使う前に必要
 - コンパイル時間が速い
- 2パスコンパイラー
 - プログラムを2度読む
 - 変数宣言は, どこでも良い
 - コンパイル時間が遅い

15

最適化

- opt=0 最適化をしない
- opt=1 局所的最適化を行い
- opt=2以上 全体的最適化を行う
- opt=unsafe 計算は, 速いが, 結果を保証しない
- 最適化の指定方法は, コンパイラーに依存
 - 非常に複雑なものも

16

opt=2の例

```
do i=1,n      tmp=c/d
a(i)=b(i)*(c/d)  do i=1,n
enddo          a(i)=b(i)*tmp
enddo
```

基本的に、変化の無い項をループの外に移動する
ループの反復回数が少ないと遅くなる

論理演算の場合、より演算数が少ない別の命令列に置換できる場合がある
LSIの故障シミュレータの例
計算機の命令の速度に依存

21

計算順序が変わった場合

```
1234567890123. 4
-1234567890123. 3
+)1. 2345678901234
2. 3436789012345
3. 6782467913579
```



```
1234567890123. 4
+)1. 2345678901234
```



```
1234567890124. 6
-1234567890123. 3
+)2. 3436789012345
```



```
-1234567890121. 0
```

add→ 3. 6000000000000
~~~~~

並列化、ベクトル化の場合、  
注意が必要

## 桁落ちの原因

- 絶対値が近い2つの数値の「減算」で桁落ちを起こす
  - 入力に依存する
- 桁落ちの原因
  - 物理定数の差による
    - 構造解析 :  $10^{-5}$
    - CCDの解析 :  $10^{-13}$ 
      - 計算機により, 解が得られない場合と得られる場合がある
  - メッシュの細分化による連立一次方程式の依存関係の増加

## 計算結果が異なる例

$$a=b/c/d \rightarrow a=b/(c*d)$$

EISPACKで, 上記のように変更すると計算できなくなる.  
(c\*d)の値が, オーバーフローを起こす

## コンパイラーは、どこまでやるべきか？

- 高度の最適化は、演算時間を短縮化できる可能性がある
- しかし、コンパイル時間がかかる

### – 日立のIAPの初期の例

- $s=s+a(i)*b(i)$  : ベクトル化
- $s=a(i)*b(i)+s$  : ベクトル化できない
  - 構文解析が未熟
  - でもこれは、必要でしょうか？

25

## 高速化の簡単な例

$$S = \sum_{I=1}^{10000} (-1)^i \cdot i$$



### 高速化のレベル

1. ムダな計算を削除する
2. コーディングを変更する
3. 計算を行う場合のデータ構造を変更する
4. 問題を解くアルゴリズムを変更
5. 問題のモデル化そのものを変更

### プログラム 1

```
S=0.0  
DO I=1, 10000  
  S=S+(-1)**I * I  
CONTINUE
```

$$S = \sum_{I=1}^{10000} (-1)^i \cdot i$$

### プログラム 2

```
S=0.0  
A=1.0  
B=0.0  
DO I=1, 10000  
  A=-A  
  S=S+A*I  
CONTINUE
```

### プログラム 3

```
S=0.0
A=1.0
B=0.0
DO I=1, 10000
  A=-A
  B=B+1.0
  S=S+A*B
CONTINUE
```

### プログラム 4

```
S=0.0
A=-1.0
DO I=1, 10000, 2
  A=A+2.0
  S=S-A
CONTINUE
A=0.0
DO I=2, 10000, 2
  A=A+2.0
  S=S+A
CONTINUE
```

## プログラム 5

S=N/2

IF(MOD(N, 2) .EQ. 1) S=S-N

```
(P-1)
S=0.0
DO 20 I=1, 10000
  S=S+(-1)**I * I
20 CONTINUE
```

```
(P-2)
S=0.0
A=1.0
DO I=1, 10000
  A=-A
  S=S+A*I
CONTINUE
```

```
(P-5)
N=10000
S=N/2
IF(MOD(N, 2) .EQ. 1) S=S-N
```

```
(P-3)
S=0.0
A=1.0
B=0.0
DO I=1, 10000
  A=-A
  B=B+1.0
  S=S+A*B
CONTINUE
```

```
(P-4)
S=0.0
A=-1.0
DO I=1, 10000, 2
  A=A+2.0
  S=S-A
CONTINUE
A=0.0
DO I=2, 10000, 2
  A=A+2.0
  S=S+A
CONTINUE
```

## 計算時間

- ① 31.517811 m秒
- ② 10.800622 m秒
- ③ 7.770627 m秒
- ④ 6.225157 m秒
- ⑤ 0.003281 m秒

ご清聴ありがとうございます