佐藤重幸(東京大学)

-職人芸のプログラミングを自動化-

・ プログラムを絶大に効率化

属人的で**再利用が困難**



(持続可能性)



- ✔浪費や危険を低減
- ログラミングの進化を促進

- N体ソルバに特化したプログラミング言語処理系
- N体ソルバの職人芸的効率化の定式化と自動化
- 《正しさ》を**実験的に評価**するベンチマーク集

@solver

```
def direct(ps : Set[Particle]):
  for pi in ps:
    for pj in ps:
       if pi != pj:
         gravity(pj, pi)
```

```
@kernel(D=int)
def gravity(p1, p2):
  r = [0.0 for _ in range(D)]
  r2 = 0.0
  for i in range(D):
    r[i] = p1.x[i] - p2.x[i]
    r2 += r[i] * r[i]
  r3 = r2 * sqrt(r2)
  for i in range(D):
    da = G * p1.m / r3 * r[i]
    p2.a[i] += da
```

 $\vec{a}_{12} = \frac{\vec{x}_1}{\|\vec{x}_1 - \vec{x}_2\|^3} (\vec{x}_1 - \vec{x}_2)$

def direct(ps : Set[Particle]): N = len(ps)for i in range(N): for j in range(i+1,N): gravity(pj,pi); gravity(pi,pj) # gravity_mutual(pj, pi)

def gravity_mutual(p1, p2): r = [0.0 **for** _ **in** range(D)] r2 = 0.0for i in range(D): r[i] = p1.x[i] - p2.x[i]r2 += r[i] * r[i] r3 = r2 * sqrt(r2)for i in range(D): da = 6 * p1.m / r3 * r[i]_da = G * p2.m / r3 * -r[i]

ソルバ対称化

- 対称な部分を分離・抽出
- 対称な部分を折り畳む
- 非対称な部分と合成

カーネル相互化

- 対称な呼出し下での共通 した部分計算を特定
- 非対称な部分に対する計 算を構成

def direct(ps : Set[Particle]): vps: Set[VParticle] = convert(ps, W) for i in range(len(vps)): for j in range(i+1, len(vps)): for _ in range(W): gravity_mutual(vpj[j], vps[i]) cyclic_shift(vpj[j])

パラメトリックSIMD化

p2.a[i] += da

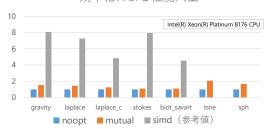
p1.a[i] += _da

- 粒子のデータ型をベクトル化
- カーネル中のスカラ演算をべ クトル演算にオーバーロード
- データ要素を並び替えながら 反復処理

自動化の秘訣

- ✔ ソルバとカーネルの明示的 構造(プログラマの協力)
- ✓対称性やパラメトリック性 の仮定(ドメイン知識)

効率化による性能向上



実験的評価

- 相互化の利得はカーネル依存
- パラメトリックSIMD化はいつ もできるとは限らない
- パラメトリックSIMD化ができ ると性能利得が大きい
- 《正しさ》は怪しい

《正しさ》の評価

- 演算誤差を無視した効率化
- 通常のコンパイラは保守的にや らないことをやっている
- N体ソルバは本質的に近似計算
- → 正しさの指標を伴ったベンチ マークを開発して評価中