

# 驚異的並列計算

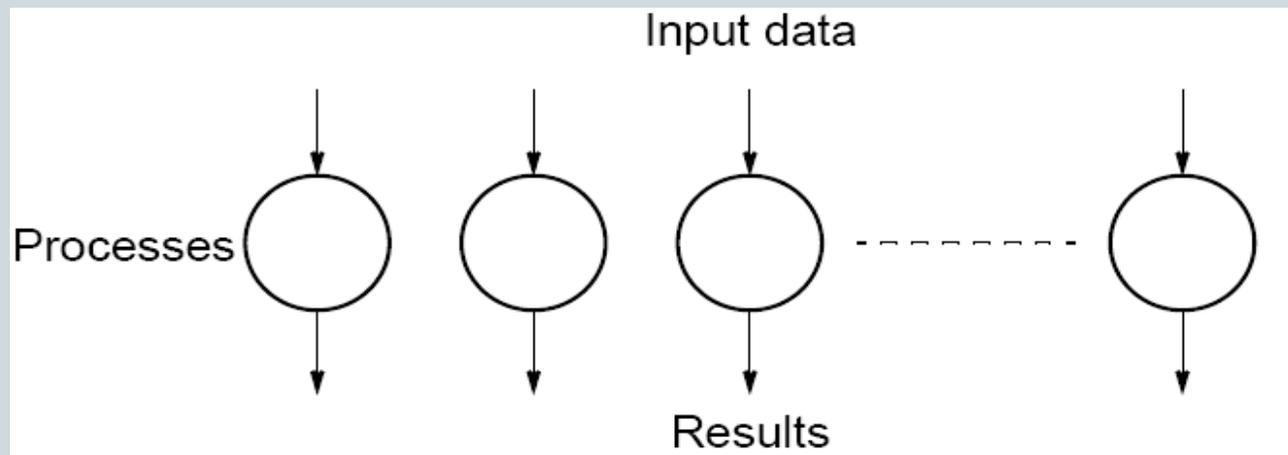


獨立並列處理

## 3.1 理想的並列処理

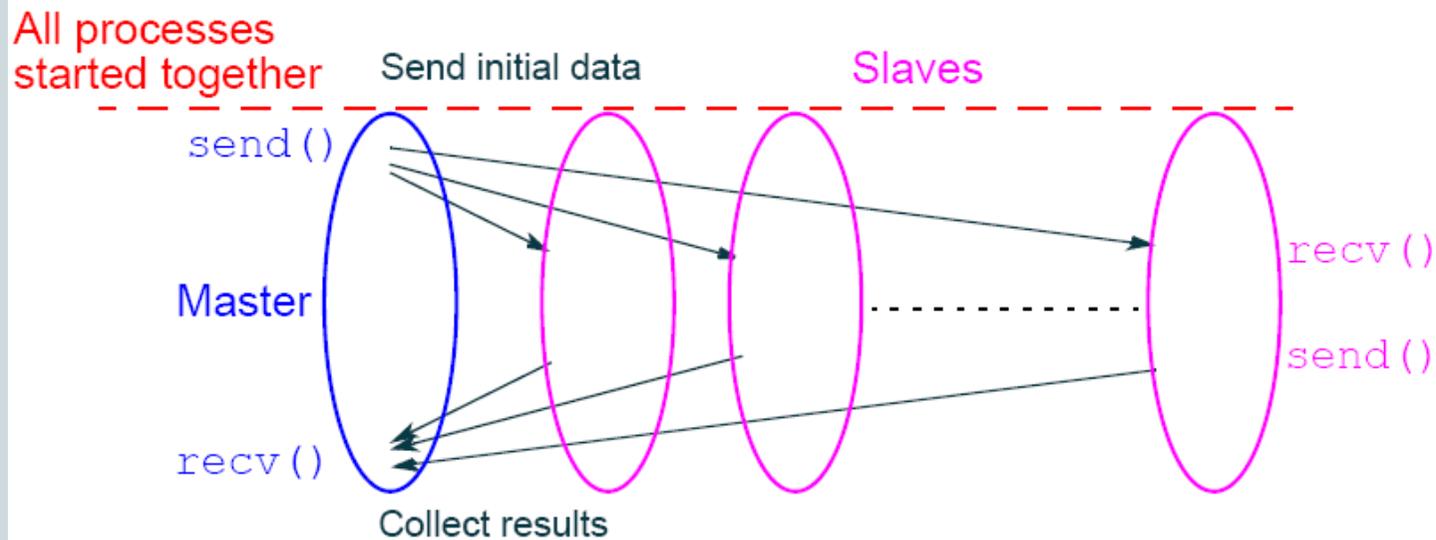


- 驚異的並列処理(embarassingly parallel) → 図
  - 各プロセッサがほぼ完全に独立に処理できる
  - 通常は困難であるが、幾つかの事例が該当する



## 3.1 理想的並列処理

- 近驚異的並列処理
  - データの分配, 結果の収集等が必要なもの
  - マスタースレーブ構成が一般的
  - 動的プロセス生成, 静的プロセス生成どちらも可能



Usual MPI approach

## 3.2 驚異的並列の例



### 画像の幾何学的変換

- 画像データ
  - カメラ、スキャナ等から得られた画像
  - コンピュータグラフィックス
- 2次元画像の格納(bitmap)
  - 2次元配列に格納可能
  - モノクロであれば各ピクセル1ビットで表現できる
  - カラーであれば、RGB各256階調で各ピクセル24bit → tiff形式
  - 使用している色は限定されているため実際は24x(ピクセル数)は必要ない  
→ gif

## 3.2 驚異的並列の例



画像の幾何学的変換

シフト

(a) 2次元オブジェクトをx軸方向に  $\Delta x$ , y軸方向に  $\Delta y$ シフトしたとき

$$x' = x + \Delta x$$

$$y' = y + \Delta y$$

スケーリング

(b) オブジェクトをx方向に  $S_x$ 倍, y方向に  $S_y$ 倍したときの座標

$$x' = x S_x$$

$$y' = y S_y$$

$S_x, S_y$ が1より大きいときは拡大, 0と1の間の際は縮小

## 3.2 驚異的並列の例



画像の幾何学的変換

回転

(c) 座標系の原点に対して角度  $\theta$  回転したオブジェクトの座標は

$$x' = x \cos \theta + y \sin \theta$$

$$y' = -x \sin \theta + y \cos \theta$$

クリッピング

(d) 定義された長方形の境界を図に適用して、定義された領域外の点を表示図形から削除する

$$x_l \leq x' \leq x_h$$

$$y_l \leq y' \leq y_h$$

## 3.2 驚異的並列の例(画像の幾何学的変換)(1)



### 画像の幾何学的変換

- シフト, スケーリング, 回転, クリッピング
  - 各画素に対する処理
  - 各画素は独立に計算可能 → 驚異的並列処理が可能
- 並列プログラム
  - 各プロセッサに画素を割当てる → 通常は, 画素数 ≫ プロセッサ数
  - 長方形/正方形の領域毎
  - 行/列毎

例: 640x480の画像を処理したい

- マスタプロセスと48個のスレーブプロセスを用いて10行ずつ割当てる
- マスタプロセス:
  - 各プロセスに最初の行を送信する;
- スレーブプロセス:
  - 640 x 10の領域を処理する;



## 3.2 驚異的並列の例(画像の幾何学的変換)(プログラム)



Master:

- `for(i=0, row=0; i<48; i++, row=row+10)`
- `send(row, Pi);`
- `for(i=0; i<480; i++)`
- `for(j=0; j<640; j++)`
- `temp_map[i][j]=0;`
- `for(i=0; i<(640*480); i++){`
- `recv(oldrow,oldcol,newrow,newcol, PANY);`
- `/*PANY = 任意のプロセッサ*/`
- `if (!(newrow < 0) || (newrow >=480) ||`
- `(newcol <0) || (newcol>=640)) /* 範囲内? */`
- `temp_map[newrow][newcol]=`
- `map[oldrow][oldcol];/* データをシフト */`
- `}`
- `for(i=0; i<480; i++)`
- `for(j=0; j<640; j++)`
- `map[i][j]=temp_map[i][j]`

## 3.2 驚異的並列の例(画像の幾何学的変換)(プログラム)



Slave:

```
1.  recv(row, Pmaster)
2.  for(oldrow=row; oldrow<(row+10); oldrow++)
3.      for(oldcol=0; oldcol<640; oldcol++){
4.          newrow = oldrow + delta_x;
5.          newcol = oldcol + delta_y;
6.          send(oldrow, oldcol, newrow, newcol,
7.              Pmaster);
8.      }
```

- マスタは各スレーブに先頭行を送っているが、タスクIDより計算できるので必要ない
- 結果の転送は画素毎だと通信オーバーヘッドが大きくなる
- グループ化することにより低減できる

## 3.2 驚異的並列の例(画像の幾何学的変換)(解析)



逐次処理の計算量

- $n \times n$ 画素だとすると,  $t_s = n^2$

並列処理における通信時間

- $t_{\text{comm}} = t_{\text{startup}} + m \cdot t_{\text{data}}$ 
  - $t_{\text{startup}}$ : メッセージの作成+送信の開始(一定)
  - $t_{\text{data}}$ : 1データを送信するのに要する時間(一定)
  - $m$ : データ数
- $t_{\text{comm}} = p(t_{\text{startup}} + t_{\text{data}}) + n^2(t_{\text{startup}} + 4t_{\text{data}})$ 
  - $p$ : プロセス数

並列処理における計算時間

- $t_{\text{comp}} = 2(n^2/p)$ 
  - 各プロセッサは  $n^2/p$  個の画素を計算
  - 各計算で, 2回の加算が必要

全実行時間

- $t_p = t_{\text{comp}} + t_{\text{comm}}$
- 通常は  $t_{\text{comm}}$  が大きい. イーサネットの最小起動時間  $500 \mu\text{s}$

## 3.2 驚異的並列の例(マンデルブロー)



マンデルブロー集合

- ある関数を繰り返し計算したとき, 擬安定である複素数平面上の点の集合
- 通常,  $z_{k+1} = z_k^2 + c$  が用いられる.
- 繰り返しの式は

$$z\_real = z\_real^2 - z\_imag^2 + c\_real$$

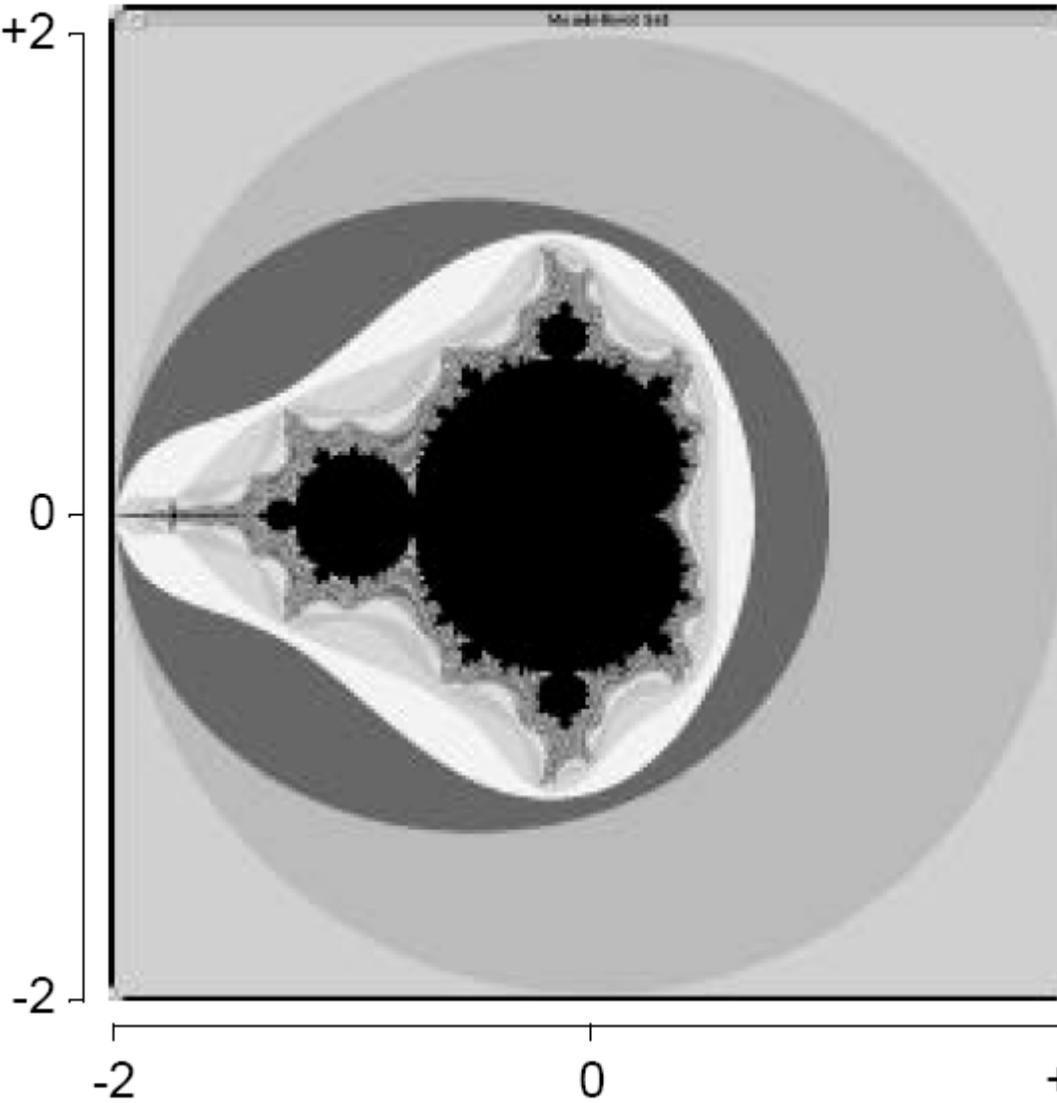
$$z\_imag = 2z\_real z\_imag + c\_imag$$

## 3.2 驚異的並列の例(マンデルブロー) (2)



Imaginary

+2



0

-2

-2

0

+2

Real

## 3.2 驚異的並列の例(マンデルブロー)(プログラム)



```
1.  int cal_pixel(complex c)
2.  {
3.      int count, max;
4.      complex z;
5.      float temp, lengthsq;
6.      max = 256;
7.      z.real = 0;
8.      z.imag = 0;
9.      count = 0;
10.     do{
11.         temp = z.real*z.real - z.imag*z.imag + c.real;
12.         z.imag = 2*z.real*z.imag + c.imag;
13.         z.real = temp;
14.         lengthsq = z.real*z.real + z.imag*z.imag;
15.         count++;
16.     }while((lengthsq < 4.0) && (count < max));
17.     return count;
18. }
```

## 3.2 驚異的並列の例(マンデルブロー)(プログラム)



- ディスプレイのサイズ `disp_height`, `disp_width` の領域内の点  $(x,y)$  を, 最小値 `real_min`, `imag_min`, 最大値 `real_max`, `imag_max` に表示する.  

```
c.real = real_min + x*(real_max-real_min)/disp_width;  
c.imag = imag_min + x*(imag_max-imag_min)/disp_height;
```
- 計算を簡略化するために  

```
scale_real = (real_max - real_min)/disp_width;  
scale_imag = (imag_max - imag_min)/disp_height;
```
- スケーリングを含むコードは
  1. 

```
for (x=0; x<disp_width; x++)
```
  2. 

```
  for(y=0; y<disp_height; y++){
```
  3. 

```
    c.real = real_min + ((float)x * scale_real);
```
  4. 

```
    c.imag = imag_min + ((float)y * scale_imag);
```
  5. 

```
    color = cal_pixel(c);
```
  6. 

```
    display(x, y, color)
```
  7. 

```
  }
```
- 独立性: 各画素が周囲の画素の情報を使用しないで計算可能

## 3.2 驚異的並列の例(マンデルブロー)(並列化)



静的タスク割当て:長方/正方、行/列のグループ化が可能

Master:

```
1. for(i=0, row=0; i<48; i++,row=row+10) send(&row, Pi);
2. for(i=0; i<(480*640); i++){
3.     recv(&c, &color, Pany);
4.     display(c, color);
5. }
```

Slave:

```
1. recv(&row, Pmaster);
2. for(x=0; x<disp_width; x++)
3.     for(y=row; y<(row+10); y++){
4.         c.real=min_real+((float)x*scale_real);
5.         c.imag=min_imag+((float)x*scale_imag);
6.         color = cal_pixel(c);
7.         send(&c, &color, P_master);
8.     }
```

## 3.2 驚異的並列の例(マンデルブロー)(プログラム)

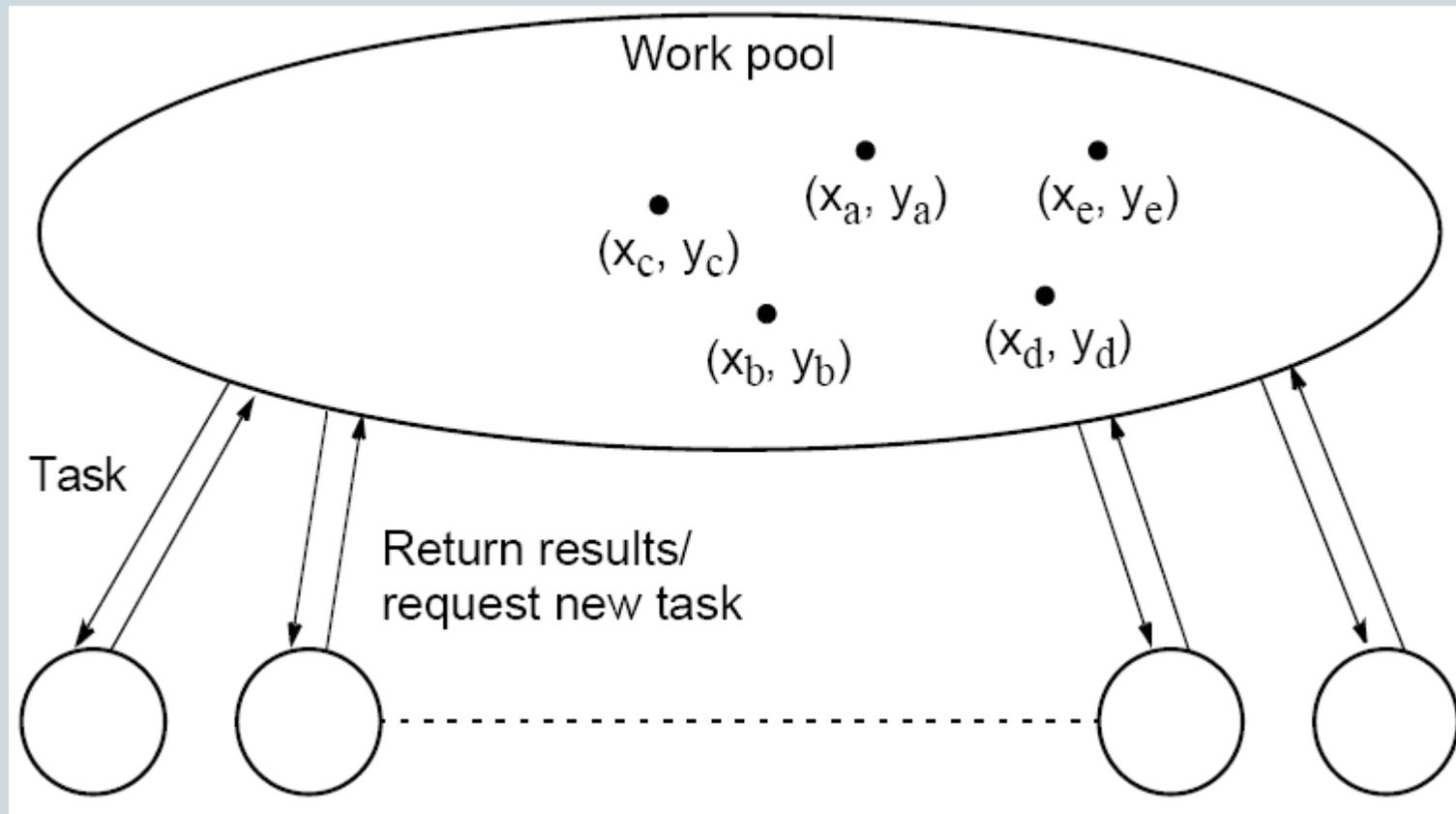


動的タスク割当て: 各プロセスは一度の1行の計算を行う。終了すると別の行。

Master:

```
1.  count=0; row=0;
2.  for(k=0; k<procno; k++){
3.      send(&row, Pk, data_tag);
4.      count++; row++;
5.  }
6.  do{
7.      recv(&slave, &r, color, Pany, result_tag);
8.      count--;
9.      if(row<disp_height){
10.         send(&row, P_slave, data_tag);
11.         row++; count++;
12.     }else
13.         send(&row, P_slave, terminator_tag);
14.     rows_recv++;
15.     display(r, color);
16. }while(count>0);
```

# 動的タスク割当て



## 3.2 驚異的並列の例(マンデルブロー)(プログラム)



Slave:

```
1.  recv(&y, P_master, source_tag);
2.  while(source_tag == data_tag){
3.      c.imag=imag_min + ((float)y*scale_imag);
4.      for(x=0;x<disp_width; x++){
5.          c.real=real_min + ((float)x*scale_real);
6.          color[x]=cal_pixel(c);
7.      }
8.      send(&i, &y, color, P_master, result_tag);
9.      recv(&y, P_master, source_tag);
10. };
```

## 3.2 驚異的並列の例(マンデルブロー)(解析)



### 逐次処理の計算量

- $t_s \leq \max \times n$
- 各画素の繰り返しの回数はmaxを越えない

この並列プログラムは、通信、計算、通信の構成になっている

- フェーズ1：通信
  - $t_{comm1} = s(t_{startup} + t_{data})$
  - s: スレーブの数
- フェーズ2：計算
  - 画素が均一に全プロセッサに分配されると仮定すると
  - $t_{comp} \leq (\max \times n)/s$
- フェーズ3：通信
  - 個別の結果がマスタに送り返される
  - $t_{comm2} = n(t_{startup} + t_{data})/s$
- 全体：
  - $t_p \leq (\max \times n)/s + (n/s + s)(t_{startup} + t_{data})$
  - maxが大きければ、速度向上率は $s(=p-1)$ に近づく