

LU分解法(2)

東京大学情報基盤センター 准教授 埜 敏博

2017年7月5日(水) 10:25 – 12:10

レポートおよびコンテスト課題
 (締切:
 2017年8月7日(月)24時 厳守

講義日程(工学部共通科目)

- ~~1. 4月5日: ガイダンス~~
- ~~2. 4月19日~~
 - ~~並列数値処理の基本演算(座学)~~
- ~~3. 4月26日: スパコン利用開始~~
 - ~~ログイン作業、テストプログラム実行~~
- ~~4. 5月17日~~
 - ~~高性能プログラミング技法の基礎1
(階層メモリ、ループアンローリング)~~
- ~~5. 5月24日~~
 - ~~高性能プログラミング技法の基礎2
(キャッシュブロック化)~~
- ~~6. 5月31日1限~~
 - ~~行列ベクトル積の並列化~~
- ~~7. 5月31日2限~~
 - ~~べき乗法の並列化~~
- ~~8. 6月7日~~
 - ~~行列・行列積の並列化(1)~~
- ~~9. 6月14日~~
 - ~~行列・行列積の並列化(2)~~
- ~~10. 6月28日~~
 - ~~LU分解法(1)~~
 - ~~コンテスト課題発表~~
11. 7月5日
 - LU分解法(2)
12. 7月12日
 - LU分解法(3)
13. 7月18 (補講日) or 19日
 - 新しいスパコンの紹介・お試し、他

LU分解法(中級レベル以上)の演習日程

並列化が難しいので、3週間確保してあります。

1. 今週

- 講義(知識、アルゴリズムの理解)
- 並列化の検討

2. 来週

- LU分解法の逐次アルゴリズムの説明
- LU分解法の並列化実習(1)

3. 再来週

- LU分解法の並列化実習(2)

講義の流れ

1. LU分解法の
逐次アルゴリズム解説
2. 並列化実習のつづき

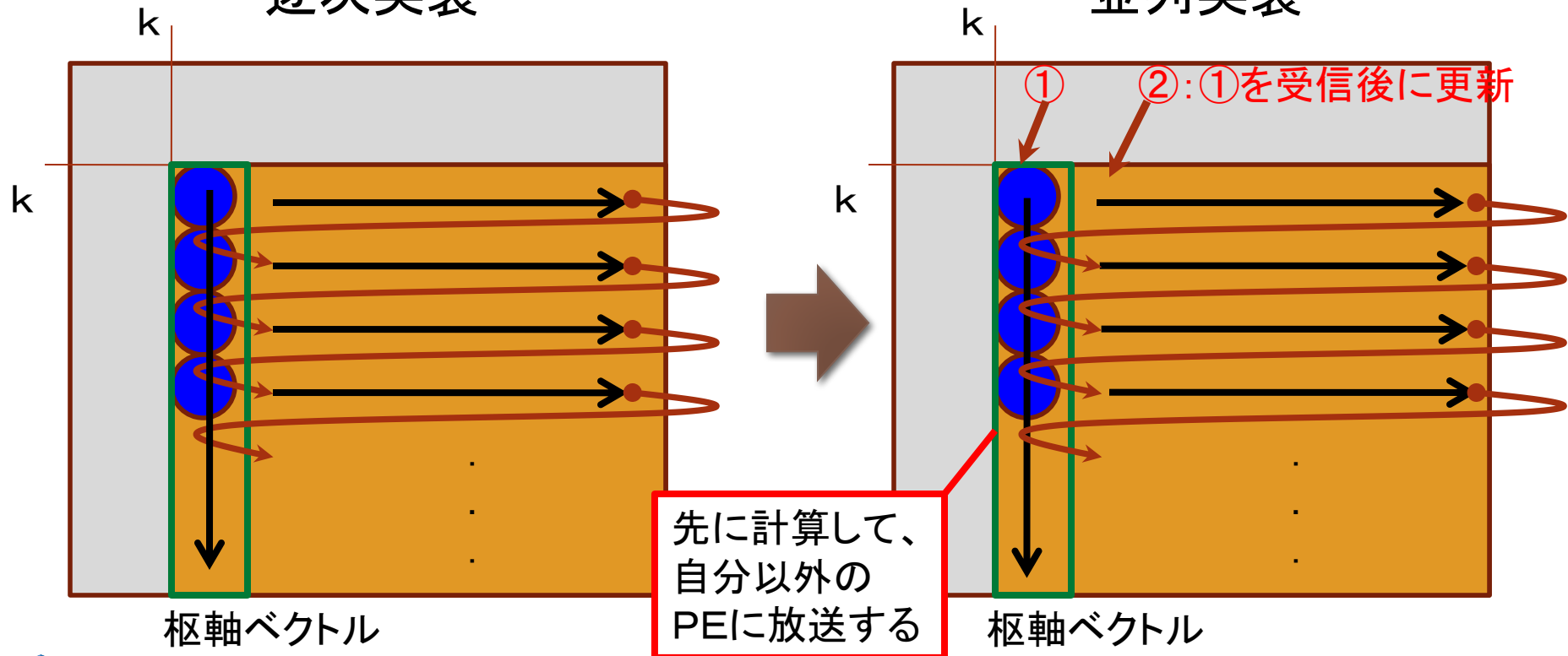
LU分解並列化のヒント(2)

LU分解部分並列化の方針(C言語)

- LU分解部分では、枢軸ベクトルをもつPEが先に計算し(図の①)、それをその他のPEに放送する必要があります。

逐次実装

並列実装



LU分解部分のプログラム解説(C言語)

```
for (k=0; k<n; k++) {  
  
    dtemp = 1.0 / A[k][k];  
    for (i=k+1; i<n; i++) {  
        A[i][k] = A[i][k]*dtemp;  
    }  
  
    for (j=k+1; j<n; j++) {  
        dtemp = A[j][k];  
        for (i=k+1; i<n; i++) {  
            A[j][i] = A[j][i] - A[k][i]*dtemp;  
        }  
    }  
}
```

基本行(k行)の移動ループ

基本行からの係数を計算し、
枢軸ベクトルを求めている
部分(①)

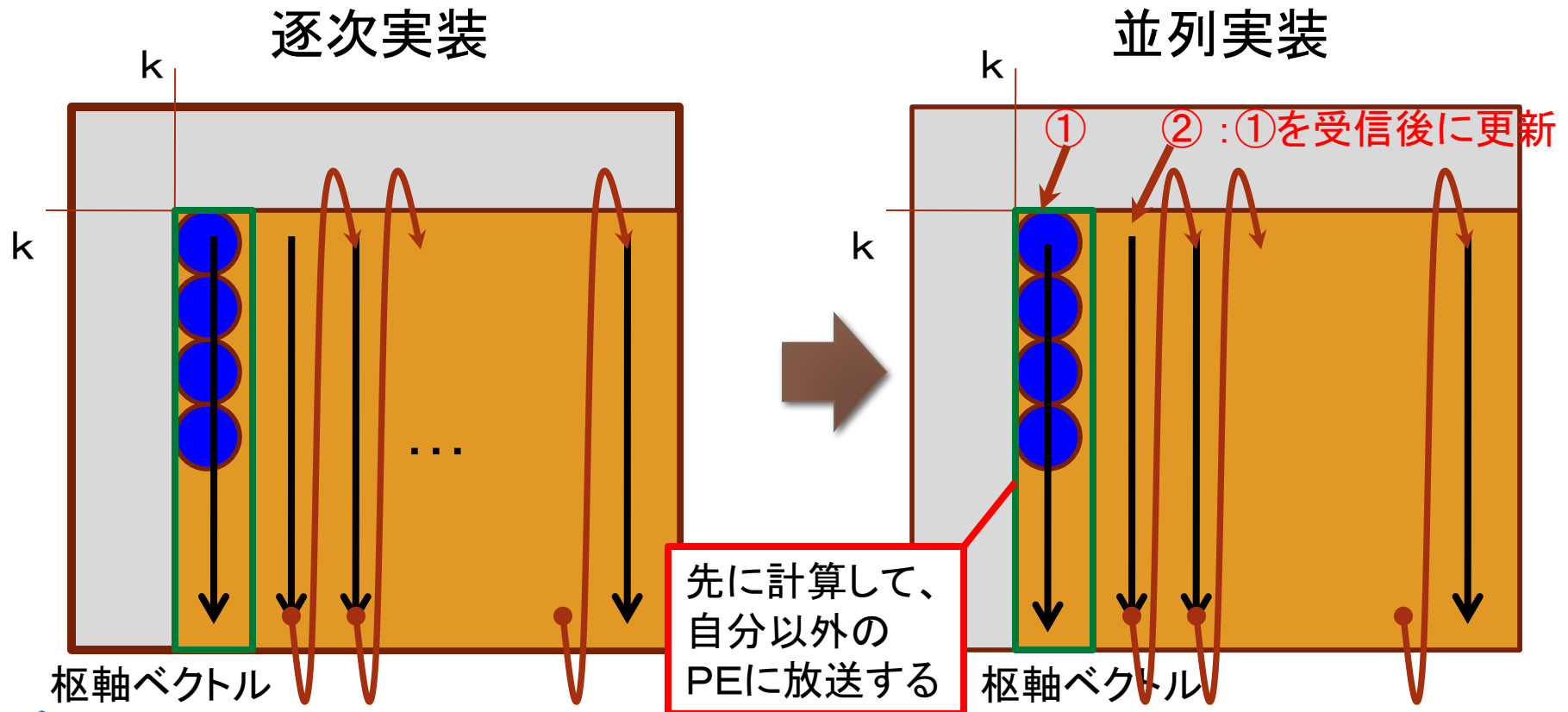
枢軸ベクトルを参照

枢軸ベクトルを参照しつつ、
消去を行っている部分(②)

基本行を参照

LU分解部分並列化の方針 (Fortran言語)

- LU分解部分では、枢軸ベクトルをもつPEが先に計算し (図の①)、それをその他のPEに放送する必要があります。



LU分解部分のプログラム解説 (Fortran言語)

```
do k=1, n
```

基本行(k行)の移動ループ

```
  dtemp = 1.0d0 / A(k, k)
  do i=k+1, n
    A(i, k) = A(i, k)*dtemp
  enddo
```

基本行からの係数を計算し、
枢軸ベクトルを求めている
部分(①)

```
  do j=k+1, n
    dtemp = A(k, j)
    do i=k+1, n
      A(i, j) = A(i, j) - dtemp * A(i, k)
    enddo
  enddo
```

基本行を参照

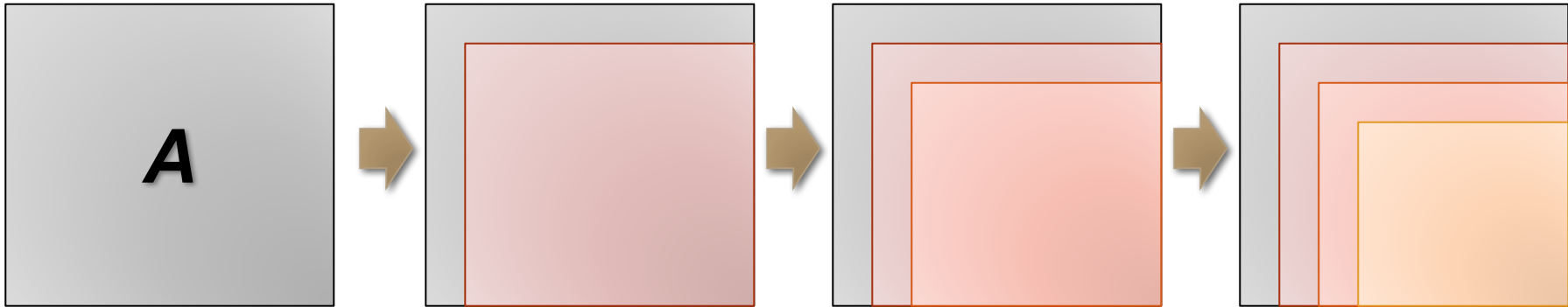
枢軸ベクトルを参照しつつ、
消去を行っている部分(②)

枢軸ベクトルを参照

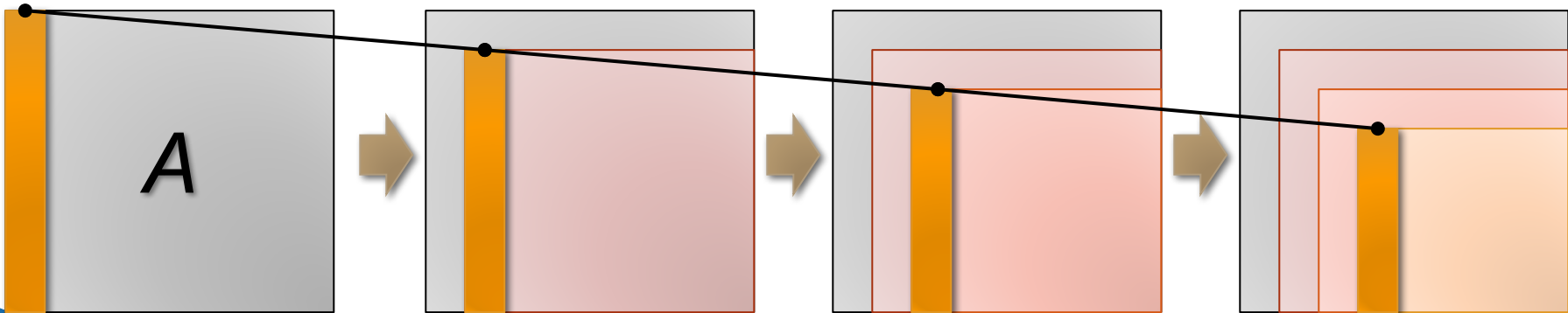
```
enddo
```

LU分解のアルゴリズムの特徴

- LU分解は、更新範囲が1つずつ小さくなっていく



- 枢軸ベクトルも、1つずつ小さくなっていく
 - 送信するメッセージサイズも、1つずつ小さくなっていく



前進代入部分のプログラム解説(C言語)

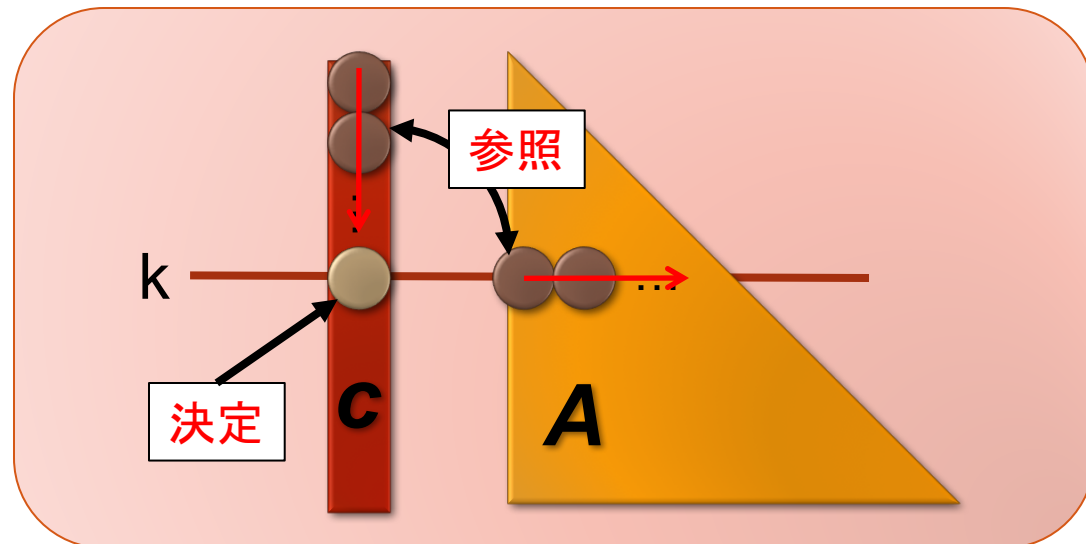
```

for (k=0; k<n; k++) {
    c[k] = b[k];
    for (j=0; j<k; j++) {
        c[k] -= A[k][j]*c[j];
    }
}

```

ベクトルcの値を決定する
要素(k要素)の移動ループ

k要素より前のベクトルcの要素
を参照して、k要素の値を決定

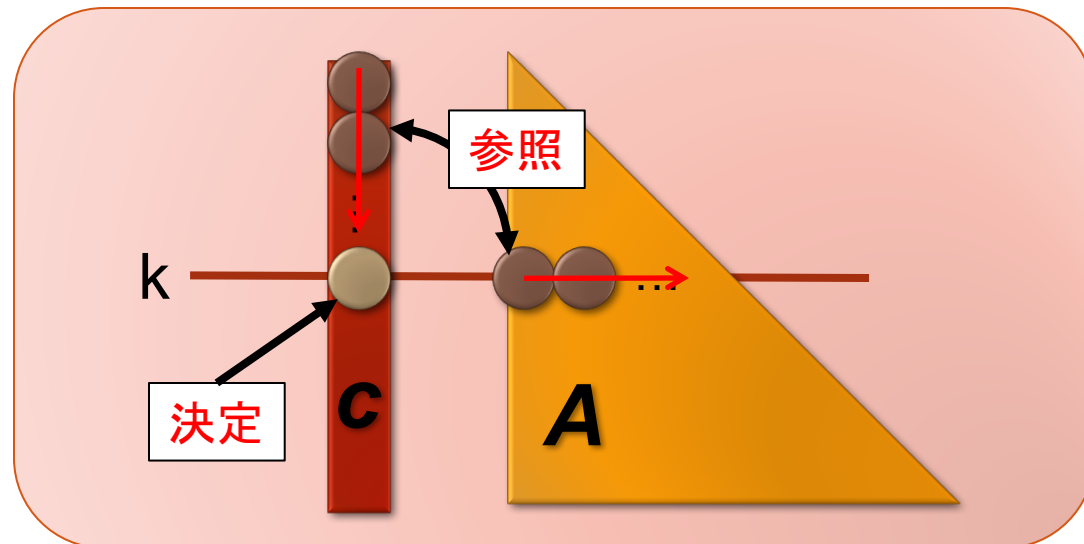


前進代入部分のプログラム解説(Fortran言語)

```
do k=1, n
  c(k) = b(k)
  do j=1, k-1
    c(k) = c(k) - A(k, j)*c(j)
  enddo
enddo
```

ベクトルcの値を決定する
要素(k要素)の移動ループ

k要素より前のベクトルcの要素
を参照して、k要素の値を決定



LU分解の並列化方法の確認(再掲)

1. LU分解部分のみ並列化する
2. 行列Aを表示し、逐次の答え(LuAc.dat)と一致しているか確認する
3. 前進代入部分を並列化する
4. ベクトルcを表示し、逐次の答え(LuAc.dat)と一致しているか確認する
5. 後退代入部分を並列化する
6. ベクトルxを表示し、逐次の答え(すべて1)と一致しているか確認する

**鉄則: 一度にすべて並列化しても、まず動かない。
地道に並列化していくのが完成への早道。**

来週へつづく

LU分解(3)