

# PerfMonitorクラスを用いたプロ ファイリング情報の取得

keno@riken.jp

2012-04-28

# PerfMonitorクラス

- 内蔵プロファイラ
  - 実行時の各セクションのタイミングと演算数を積算して記録
    - タイミング測定区間はラベル管理で、コーディング時に指定
    - 演算数は、各関数毎にマニュアルでカウント
      - FX10のPA情報から推定. 例えば..
      - +, -, x : 1 flop
      - ÷ : 8 flops(単精度), 13 flops(倍精度)
      - abs() : 1 flops
  - プログラム終了時に、各MPIランクの情報をマスターランクに集めて、統計処理して出力
  - 簡易モードと詳細モード
    - 詳細モードでは同期待ち情報など
  - どの計算機でも、実際の実行性能をサンプリング可能
    - ユーザサイトの情報が、特別なオプションなしにそのまま得られる
    - 演算に与える影響は、計時記録のみなので無視できる程度
- FX10の詳細プロファイルとの連携
  - 同じタイミングで、FXの区間指定が可能

# 基本プロフィール例

## Report of Timing Statistics

```
Parallel Mode      :  Hybrid (2 processes x 4 threads)
```

Total execution time = 4.212366e+00 [sec]

Total time of measured sections = 4.160442e+00 [sec]

### Statistics per MPI process [Node Average]

Label	call	accumulated time				flop	messages[Bytes]		
		avr[sec]	avr[%]	sdv[sec]	avr/call[sec]		avr	sdv	speed
Projection_Velocity	:	4231	2.120372e+00	50.97	5.2882e-03	5.011516e-04	2.995e+10	0.000e+00	13.15 Gflops
Poisson_SOR2_SMA	:	8462	8.246812e-01	19.82	2.9627e-02	9.745701e-05	9.982e+09	0.000e+00	11.27 Gflops
Pseudo_Velocity	:	50	4.601424e-01	11.06	7.5712e-03	9.202849e-03	2.615e+09	0.000e+00	5.29 Gflops
Sync_Pressure	:	8462	2.605188e-01	6.26	7.6573e-03	3.078690e-05	2.773e+08	0.000e+00	1015.04 MB/sec
Poisson_Norm_Div_max	:	4231	1.144669e-01	2.75	1.8912e-03	2.705434e-05	1.386e+09	0.000e+00	11.28 Gflops
Projection_Velocity_BC	:	4231	1.107653e-01	2.66	1.0994e-02	2.617947e-05	1.563e+08	0.000e+00	1.31 Gflops
A_R_Poisson_Residual	:	8462	6.619477e-02	1.59	2.7398e-02	7.822592e-06	1.354e+05	0.000e+00	1.95 MB/sec
assign_Const_to_Array	:	4281	5.136287e-02	1.23	1.3673e-03	1.199787e-05	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
A_R_Poisson_Norm	:	4231	4.450220e-02	1.07	1.3698e-02	1.051813e-05	1.354e+05	0.000e+00	2.90 MB/sec
Copy_Array	:	100	1.937538e-02	0.47	2.9908e-04	1.937538e-04	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
Divergence_of_Pvec	:	50	1.908743e-02	0.46	5.2641e-05	3.817487e-04	1.835e+08	0.000e+00	8.95 Gflops
Sync_Pseudo_Velocity	:	50	1.709867e-02	0.41	7.4337e-03	3.419733e-04	9.830e+06	0.000e+00	548.29 MB/sec
Variation_Space	:	50	1.561308e-02	0.38	3.7020e-04	3.122616e-04	8.192e+07	0.000e+00	4.89 Gflops
Search_Vmax	:	50	8.687973e-03	0.21	2.9272e-03	1.737595e-04	2.949e+07	0.000e+00	3.16 Gflops
Pvec_Euler_Explicit	:	50	5.660295e-03	0.14	1.1770e-04	1.132059e-04	2.621e+07	0.000e+00	4.31 Gflops
Sync_Velocity	:	50	5.069375e-03	0.12	3.4467e-05	1.013875e-04	3.932e+07	0.000e+00	7.22 GB/sec
Allocate_Arrays	:	2	4.770339e-03	0.11	5.5245e-04	2.385169e-03	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
A_R_Vmax	:	50	3.973961e-03	0.10	3.6906e-03	7.947922e-05	1.600e+03	0.000e+00	393.18 KB/sec
Pseudo_Vel_Flux_BC	:	50	2.162278e-03	0.05	1.7480e-04	4.324555e-05	3.692e+06	0.000e+00	1.59 Gflops
Poisson_BC	:	8462	1.696825e-03	0.04	9.9093e-05	2.005229e-07	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
Poisson_Src_VBC	:	50	1.295030e-03	0.03	1.2410e-04	2.590060e-05	1.847e+06	0.000e+00	1.33 Gflops
Sync_Variation	:	50	7.169843e-04	0.02	3.9544e-04	1.433969e-05	9.600e+03	0.000e+00	12.77 MB/sec
Velocity_BC	:	4231	6.790757e-04	0.02	1.1076e-04	1.605001e-07	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
Poisson_Setup_for_Itr	:	4231	6.543994e-04	0.02	7.5614e-05	1.546678e-07	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
History_Stdout	:	50	3.979206e-04	0.01	7.8885e-04	7.958412e-06	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
History_Base	:	50	2.369881e-04	0.01	4.5888e-04	4.739761e-06	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
History_Domain_Flux	:	50	1.420975e-04	0.00	2.7545e-04	2.841949e-06	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
Domain_Monitor	:	50	6.467104e-05	0.00	6.4399e-06	1.293421e-06	6.000e+02	0.000e+00	8.85 Mflops
Velocity_BC_Update	:	50	2.884865e-05	0.00	1.1183e-06	5.769730e-07	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
Pseudo_Velocity_BC	:	50	2.312660e-05	0.00	4.4604e-06	4.625320e-07	0.000e+00	0.000e+00	0.00 Mflops
Total Performance			4.160442e+00				4.441e+10		9.94 Gflops 39.77 Gflops

# 詳細プロファイル

- MPIの各プロセス毎の平均情報を出力

Pvec. Euler Explicit

		call	accm[s]	accm[%]	waiting[s]	accm/call[s]	flop msg	speed
#0	:	20	3.755836e-01	0.37	2.026558e-04	1.877918e-02	3.775e+08	958.51 Mflops
#1	:	20	3.757863e-01	0.37	0.000000e+00	1.878932e-02	3.775e+08	957.99 Mflops
#2	:	20	3.755608e-01	0.37	2.255440e-04	1.877804e-02	3.775e+08	958.57 Mflops
#3	:	20	3.756111e-01	0.37	1.752377e-04	1.878055e-02	3.775e+08	958.44 Mflops

Sync. Pseudo Velocity

		call	accm[s]	accm[%]	waiting[s]	accm/call[s]	flop msg	speed
#0	:	20	1.492591e-01	0.15	3.340559e-01	7.462955e-03	3.146e+07	200.99 MB/sec
#1	:	20	1.513844e-01	0.15	3.319306e-01	7.569218e-03	3.146e+07	198.17 MB/sec
#2	:	20	4.833150e-01	0.48	0.000000e+00	2.416575e-02	3.146e+07	62.07 MB/sec
#3	:	20	4.830239e-01	0.48	2.911091e-04	2.415119e-02	3.146e+07	62.11 MB/sec

# 利用方法の簡単な説明 1

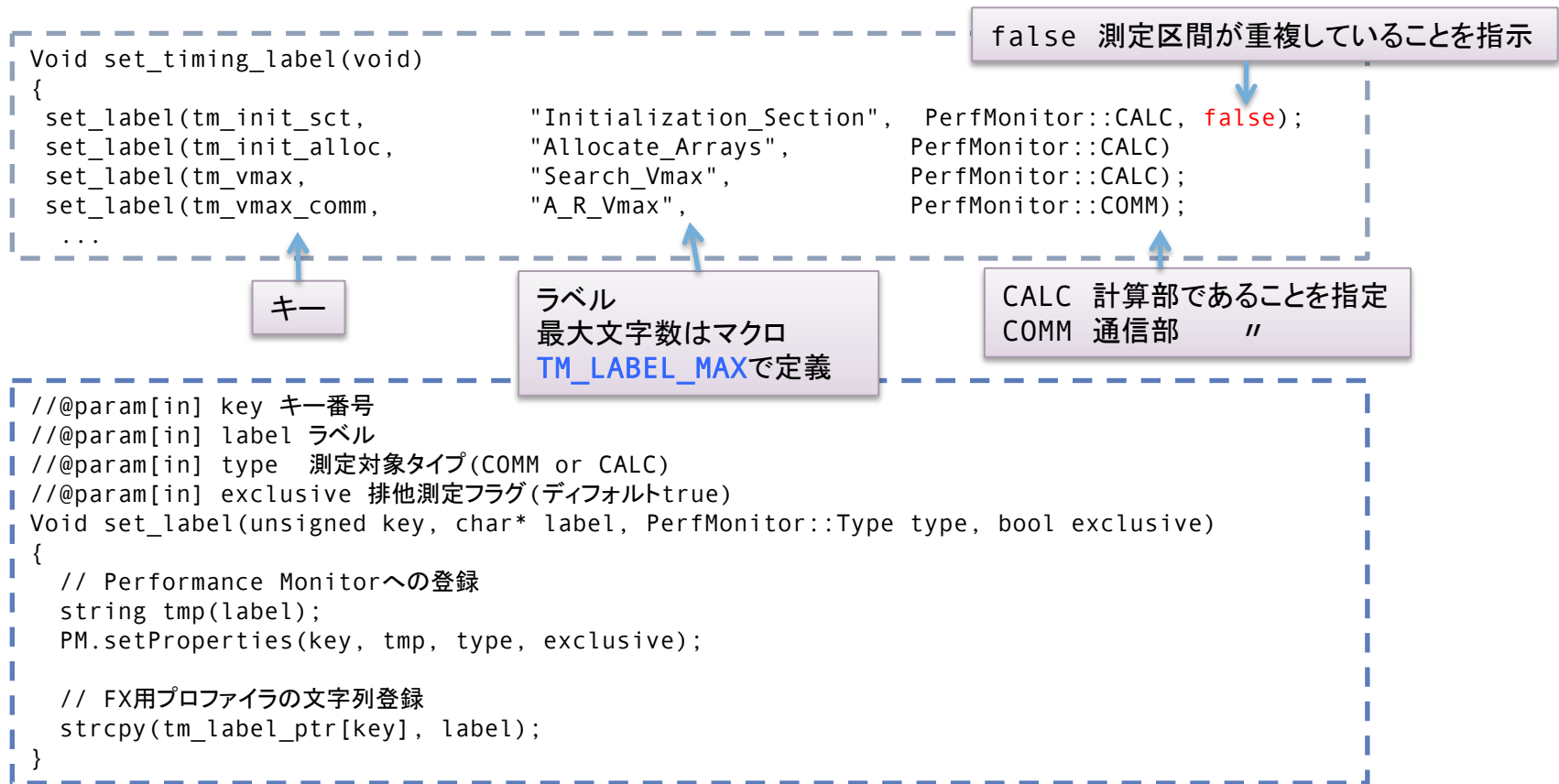
- 計時区間のキーと総数 tm\_END

```
enum timing_key {  
    tm_init_sct,  
    tm_init_alloc,  
  
    tm_voxel_prep_sct,  
    tm_voxel_load,  
    tm_polygon_load,  
    tm_cutinfo,  
  
    tm_restart,  
  
    tm_loop_sct,  
  
    tm_vmax,  
    tm_vmax_comm,  
  
    ...  
  
    tm_END  
};
```

プログラム中で測定する区間に対して、  
enumで順に整数を割り当てる。  
tm\_ENDで総数がわかる。

# 利用方法の簡単な説明 2

- タイミングラベルの配列宣言とラベル指定



# 利用方法の簡単な説明 3

- 測定区間の記述
  - TIMING\_start/\_stopメソッドで区間を指示

```
TIMING_start(tm_div_pvec);  
  
flop_count = 0.0;  
cbc_div_(src0, sz, gc, &coef, vc, (int*)bcv, v00, &flop_count);  
  
TIMING_stop(tm_div_pvec, flop_count);
```

+, -, x : 1 flop  
÷ : 8 flops (FXの単精度)  
13 flops (FXの倍精度)  
abs(), max() : 1 flops

flop\_count 引数を渡して登録する

```
subroutine cbc_div (div, sz, g, ..., flop)  
implicit none  
integer :: i, j, k, ix, jx, kx, g  
integer, dimension(3) :: sz  
real :: flop  
real, dimension(1-g:sz(1)+g, 1-g:sz(2)+g, 1-g:sz(3)+g) :: div  
  
ix = sz(1)  
jx = sz(2)  
kx = sz(3)  
flop = flop + real(ix)*real(jx)*real(kx)*49.0  
...
```

ループ中の浮動小数点の演算数をカウント  
オーバーフロー防止のため、整数演算をrealにキャスト

# 利用方法の簡単な説明 4

- 測定メソッド

```
//@fn プロファイラのラベル取り出し
//@param 格納番号
inline const char* get_tm_label(unsigned key) {
    return (const char*)tm_label_ptr[key];
}

//@fn タイミング測定開始
//@param 格納番号
inline void TIMING_start(unsigned key) {
    // Intrinsic profiler
    TIMING__ PM.start(key);

#ifdef __FX_FAPP
    fapp_start( get_tm_label(key), 0, 0);
#endif
}

//@fn タイミング測定終了
//@param 格納番号
//@param[in] flopPerTask 「タスク」あたりの計算量/通信量(バイト) (デフォルト0)
//@param[in] iterationCount 実行「タスク」数 (デフォルト1)
inline void TIMING_stop(unsigned key, REAL_TYPE flopPerTask=0.0, unsigned iterationCount=1) {

#ifdef __FX_FAPP
    fapp_stop( get_tm_label(key), 0, 0);
#endif

    // Intrinsic profiler
    TIMING__ PM.stop(key, flopPerTask, iterationCount);
}
```

内蔵プロファイラとFXのプロファイラをコンパイラオプション  
-D\_\_FX\_FAPPで切り替え



# 利用方法の簡単な説明 5

- ヘッダのインクルード

- ~~ヘッダファイルでマクロを定義~~
  - ```
#include "PerfMonitor.h"
```
  - ```
// プロファイラ用のラベル宣言  
char tm_label_ptr[tm_END][TM_LABEL_MAX];
```
- ```
// FX用のプロファイラ  
#ifdef __FX_FAPP  
#include "/fj_tool/fapp.h"  
#endif
```

マクロで定義

ラベルはstringを使うとエラーとなる (FXのバグ?) ので、静的な配列を使う。

- クラスライブラリのインスタンス

```
PerfMonitor PM;
```

- 初期化

- 並列時のランク番号の割り当て (V-Sphere利用時)
- 初期化 (ラベルの配列数 tm\_END を渡す)

```
// タイミング測定の初期化  
PM.initialize(tm_END);  
PM.setRankInfo(pn.ID);  
PM.setParallelMode(para_mode, C.num_thread, C.num_process);  
set_timing_label();
```

# 利用方法の簡単な説明 2

- サンプルング後の統計処理

```
FILE* fp = NULL;

Hostonly_ {
    if ( !(fp=fopen("profiling.txt", "w")) ) {
        stamped_printf("\tSorry, can't open 'profiling.txt' file. Write failed.\n");
        assert(0);
    }
}

// 測定結果の集計(gathreメソッドは全ノードで呼ぶこと)
PM.gather();

// マスターノードでのみ結果出力(排他測定のみ)
Hostonly_ {
    PM.print(stdout);
    PM.print(fp);

    // 結果出力(非排他測定も)
    if ( C.Mode.Profiling == DETAIL ) {
        PM.printDetail(stdout);
        PM.printDetail(fp);
    }
    if ( !fp ) fclose(fp);
}
```

# flop countの測定

## max

```
do k=1,kx
do j=1,jx
do i=1,ix
  vm = vm + max( vm, p(i,j,k) )
end do
end do
end do
```

PA情報のカウンタ値とループ数から求めると

```
max() = 1 flops
```

## 推定方法

1. FXのPA情報からflop countを得る.
2. ループカウントとflop countから, ループあたりのflop countを求める.
3. 加算分を差し引き, 関数のflop countを得る.

# 測定flop count (FX)

| function | Total flop count | loop count | flop count/loop | Estimated flop |
|----------|------------------|------------|-----------------|----------------|
| add      | 1.84E+09         | 1.66E+09   | 1.1             | 1              |
| subtract | 1.84E+09         | 1.66E+09   | 1.1             | 1              |
| mply_f   | 3.51E+09         | 1.66E+09   | 2.1             | 1              |
| mply_d   | 3.51E+09         | 1.66E+09   | 2.1             | 1              |
| div_f    | 1.51E+10         | 1.66E+09   | 9.1             | 8              |
| div_d    | 2.34E+10         | 1.66E+09   | 14.1            | 13             |
| abs_f    | 3.50E+09         | 1.66E+09   | 2.1             | 1              |
| abs_d    | 3.50E+09         | 1.66E+09   | 2.1             | 1              |
| min_f    | 3.22E+09         | 1.66E+09   | 1.9             | 1              |
| min_d    | 3.32E+09         | 1.66E+09   | 2.0             | 1              |
| max_f    | 3.32E+09         | 1.66E+09   | 2.0             | 1              |
| max_d    | 3.32E+09         | 1.66E+09   | 2.0             | 1              |
| max3_f   | 4.98E+09         | 1.66E+09   | 3.0             | 2              |
| sign     | 1.86E+09         | 1.66E+09   | 1.1             | 0              |
| sqrt_f   | 1.85E+10         | 1.66E+09   | 11.1            | 10             |
| sqrt_d   | 3.50E+10         | 1.66E+09   | 21.1            | 20             |
| sin_f    | 5.00E+10         | 1.66E+09   | 30.1            | 29             |
| sin_d    | 5.33E+10         | 1.66E+09   | 32.1            | 31             |
| cos_f    | 5.00E+10         | 1.66E+09   | 30.1            | 29             |
| cos_d    | 5.00E+10         | 1.66E+09   | 30.1            | 29             |

単精度: \_f  
 倍精度: \_d  
 max3 : max(a, b, c)

|          |          |          |      |    |
|----------|----------|----------|------|----|
| exp_f    | 3.86E+10 | 1.66E+09 | 23.2 | 22 |
| exp_d    | 4.55E+10 | 1.66E+09 | 27.4 | 26 |
| log_f    | 3.71E+10 | 1.66E+09 | 22.3 | 21 |
| log_d    | 4.44E+10 | 1.66E+09 | 26.7 | 25 |
| log10_f  | 4.18E+10 | 1.66E+09 | 25.2 | 24 |
| log10_d  | 5.28E+10 | 1.66E+09 | 31.8 | 30 |
| modulo_f | 1.75E+10 | 1.66E+09 | 10.5 | 9  |
| modulo_d | 1.74E+10 | 1.66E+09 | 10.5 | 9  |
| aint     | 1.17E+10 | 1.66E+09 | 7.0  | 6  |
| anint    | 1.83E+10 | 1.66E+09 | 11.0 | 10 |
| ceiling  | 4.98E+09 | 1.66E+09 | 3.0  | 2  |
| i2dble   | 3.46E+09 | 1.66E+09 | 2.1  | 1  |
| f2dble   | 3.50E+09 | 1.66E+09 | 2.1  | 1  |
| floor    | 4.98E+09 | 1.66E+09 | 3.0  | 2  |
| int      | 1.66E+09 | 1.66E+09 | 1.0  | 0  |
| nint     | 1.16E+10 | 1.66E+09 | 7.0  | 6  |
| i2real   | 3.46E+09 | 1.66E+09 | 2.1  | 1  |
| d2real   | 3.50E+09 | 1.66E+09 | 2.1  | 1  |

# サマリー

## 単精度と倍精度で同じ

加減乗算 : 1

abs, min, max : 1

sin, cos : 29

## 単精度と倍精度で異なる

除算 : 8/13

sqrt : 10/20

exp : 22/26

log : 21/25

log10 : 24/30

## 変換

aint : 6      小数部切り捨て

nint : 6      引数に近い整数値

anint : 10    小数部の四捨五入

ceiling : 2    引数以上で最小の整数値

floor : 2      引数以下で最大の整数値

## Cast

\* -> real, \* -> double : 1

\* -> int : 0

## 符号

sign : 0

# 精度改善版の比較

|                        | FX Profiler |         | PM class |          |
|------------------------|-------------|---------|----------|----------|
| Range                  | Time(S)     | MFLOPS  | MFLOPS   | Diff [%] |
| Projection Velocity    | 56.05739    | 1,743.3 | 1,500.0  | -14.0    |
| Pseudo Velocity        | 17.33970    | 1,915.9 | 1,800.0  | -6.1     |
| Poisson SOR2 (SMA)     | 15.39081    | 1,908.5 | 1,820.0  | -4.6     |
| Poisson Norm Div. max  | 2.72127     | 1,563.0 | 1,430.0  | -8.5     |
| Divergence of Pvec.    | 1.85583     | 1,401.2 | 1,180.0  | -15.8    |
| Projection Velocity BC | 0.77164     | 153.1   | 144.7    | -5.5     |
| Averaging Space        | 0.39951     | 2,654.2 | 2,250.0  | -15.2    |
| Pvec. Euler Explicit   | 0.38077     | 881.2   | 839.2    | -4.8     |
| Pseudo Vel. Flux BC    | 0.07656     | 333.9   | 292.4    | -12.4    |
| Search Vmax            | 0.06411     | 6,225.1 | 5,450.0  | -12.5    |
| Poisson Src. VBC       | 0.04008     | 147.4   | 139.3    | -5.5     |

PM classは平均10%程度少なめのMFLOPS値

→ 陽には現れない浮動小数点計算  
投機実行の分

Flop countの数え方に気をつける必要あり

# Flop countの注意点

- ループ中の定数演算は外に出す
  - コンパイラが自動的に判断し、ソースを変更するので無駄な計算部分のflop countは少なくなる
  - FXのプロファイラよりPMクラスのMFLOPSが大きければ、無駄な計算をしている可能性が高い
- ループ中のif文
  - if文内の演算数がある程度多ければ(10 flop以上)カウンタを使う
    - FXでは浮動小数点で加算した方がよい(整数レジスタ利用の弊害で最適化がされない場合がある)
  - If文内の演算数が少なければ、カウントしない. あるいは、適当に近似