# My Document

Anonymous Anteater

2024年2月4日

概 要

5

## <sub>6</sub> 1 Introduction

## 7 1.1 Background

In astrophysics and astronomy, to numerically calculate the dynamical evolution of N particles interacting gravitationally, N-body simulations are required. Figure 1 shows the equation for interparticle interactions in N-body simulations. If the equation is naively computed, the time complexity of calculation of interparticle interactions is  $O(N^2)$ , where N is the number of particles. Therefore, parallelization is required to speed up numerical simulations. To write a parallelized code for a numerical simulation, a user needs to understand the architecture of computer systems in detail. If a parallelized code is automatically generated by only describing the formulas and data of the numerical simulation, the above problems are solved. To realize the parallelization, we will develop Domain Specific Language DSL ), which is a programming language specialized to a domain, for example, SQL and HTML.

## $_{\scriptscriptstyle 17}$ 1.2 parallelization

SIMD is one of the categories in Flynn's taxonomy 1, related to computer arithmetic processing. Using SIMD, arithmetic operations can be applied simultaneously to multiple data. In this paper, we compute and parallelize multiple particles. For example, as shown in Figure 1, the computation of acceleration for different particles is independent of each other, allowing the process to be parallelized. As a result, for instance Assuming that the variables for particles are double-precision floating-point numbers, we can execute an operation on four elements

- 23 simultaneously using the AVX2 instruction, it is possible to perform operations on four elements. Therefore,
- 24 compared to non-parallelized code, there is a potential to accelerate the computation by four times. We will
- describe the design of a DSL in the next section to generate such parallelized code from the formulation of
- <sup>26</sup> particle-particle interactions.

#### 27 1.3 Overview of DSL

- 28 私たちは Pyker という DSL を作成しました。この言語の処理系は粒子相互作用の式を記述したコードを読み込
- $_{29}$  み、その計算を高速化する  $\mathrm{C}++$ 言語のコードを生成することが出来る。この言語は変数を定義と相互作用の式を
- **⑤ 記述できる。変数を定義する部分では、粒子の質量や位置、結果を保存する変数、それ以外に必要となる変数を**
- 31 定義できる。式の部分では、相互作用の式に必要な四則演算や sqrt, べき乗, ベクトルの内積を計算できるように
- 32 した。この記述から kernel 関数を生成し、それを呼び出して使う。

### 33 2 Construction

- 44 私たちは DSL の実装に Python の代数計算ライブラリの Sympy を使った。Sympy には、様々な演算がサポー
- 35 トされていて、これらを用いた数式は内部で構文木として扱われている。私たちはその機能を用いて数式を読み
- 36 込み、並列化に実行できるコードを生成することが出来る。並列化には、並列化を Advanced Vector Extensions
- 37 2(AVX2) という命令セットを用いた。AVX2 とは、インテル社の CPU に実装された拡張命令セットの一つであ
- 38 る。次のセクションでは、どのように AVX2 で並列化を行うかを説明する。

### 39 2.1 AVX2 for parallelization

- 40 SIMD を行うには通常の計算と同じように、まずメモリからデータを load し、そのデータをもとに計算し、結
- 41 果を store する。しかし、SIMD の場合は、SIMD 用のレジスタを使って計算をするため load や計算、store の仕
- 42 方が違う.load をするとき、SIMD 用のレジスタに同じ命令を行う複数の要素を格納する。そしてそれを使って同
- 43 時に計算し、計算結果をそれぞれ store する。
- 例えば、倍精度小数の配列 x,y の要素を計算する C=X+Y のような計算を考えるとき,AVX2 を使用して SIMD
- $_{f 45}$  を行う場合レジスタは 256 ビットのレジスタなので、 $_{f X}$  と  $_{f Y}$  の要素をそれぞれ 4 つずつ  ${
  m load}$  する。そしてそれを
- 46 同時に足し、結果を格納する配列 C に store する。SIMD レジスタに load をするとき、l 次元配列なら連続するメ
- 47 モリをアクセスすればいいが、Figure a. に示す Array of Structures(AoS) のデータ構造の場合、要素ごとにロー
- 48 ドしてこなくてはいけない。

- 49 例えば、粒子の 3 次元の座標を倍精度小数で pos [n] [3](n は粒子の総数とし、pos [i ][0],pos[i ][1 ], pos [i ][2 ]
- $_{50}$  をそれぞれ  $\mathrm{i}$  番目の粒子の  $\mathrm{x}$  座標, $\mathrm{y}$  座標, $\mathrm{z}$  座標  $\mathrm{)}$  とするとき、粒子  $\mathrm{i}$ ,  $\mathrm{j}$  の  $\mathrm{x}$  座標の差を求めるとき、 $\mathrm{dx} = \mathrm{pos}$   $\mathrm{[i]}$
- 51 ][0]- pos[j][0] のようになるが、これを SIMD で並列化するとき、

```
dx0 = pos[i][0] - pos[j][0]

dx1 = pos[i + 1][0] - pos[j][0]

dx2 = pos[i + 2][0] - pos[j][0]

dx3 = pos[i + 3][0] - pos[j][0]
```

- 58としたいので、(pos[j][0], pos[j][0], pos[j][0], pos[j][0], pos[j][0], (、(dx0,dx1,dx2,dx3)) とそれぞれパックして、同時に引き59算を行う。しかし、SIMD レジスタにデータを一度にそれぞれ乗せなくてはいけないので、gather 命令を使い粒60子iのデータを load する。gather 命令とは、アドレスを指定してメモリアドレス上の連続していないデータ要素
- $\epsilon_{ ext{fi}}$  を読み込むのに使用する。 $ext{gather}$  命令の説明を図  $ext{x}$  に示す。このように  $ext{load}$  したデータを  $ext{SIMD}$  の命令を実行し
- 62 同時に計算する。
- 計算結果を store する際もアドレスが連続していない場合がある。その時は、scatter 命令と呼ばれる gather 命
- $_{f 64}$  令と対象になる命令があるが、 ${
  m AVX2}$  にはサポートされていないため、それぞれポインタを使ってデータを  ${
  m store}$
- 55 する。このようにして SIMD による並列化をする。
- 66 また、これらの命令は instrinsincs 関数を使うことで C,C++などの\*\*high-level programming language におい
- 67 て\*\*明示的に扱える。C,C++において instrinsincs 関数を扱うには、言語標準で使用できる immintrin.h という
- ∞ ファイルをインクルードする。そしてデータは template.cpp を x 座標の差を計算する C++のコードを例として
- 🧓 示す。Pyker は記述された数式を template.cpp のように SIMD 命令を実行できるような C++のコードを生成す
- っる。次のセクションでは、Pyker の説明する。

### 71 **2.2** Pyker

- 72 この DSL では、変数の定義と相互作用の式の定義の 2 つを記述しそれをコンパイルすることでコードを生成す
- 73 る。最初に変数定義について説明する。
- zo DSL では、変数には class があり、EPI,EPJ,FORCE, その他と分かれる。EPI は相互作用を受ける粒子を
- $_{75}$  示し、 $\mathrm{EPJ}$  が相互作用を与える粒子になる。 $\mathrm{FORCE}$  は相互作用の計算結果を保持し、そのほかの変数はソフト
- % ニングパラメータ等である。これらの変数を使って計算をするには、C++では、template.cpp のようになる。

Listing 1: template.cpp

```
int kernel(EPI epi, EPJ epj, FORCE force, double eps2, int n){
78
       // (1). preprocess
79
       for(int i = 0; i < n; i += 1)
80
         // (2). load EPI
81
         // (3). Initialization of tmporary force
82
         for (int j = 0; j < n; j += 1) {
83
              // (4). calculate interparticle interactions
84
         }
85
         // (5). Store calculation result in the FORCE
86
87
88
     }
```

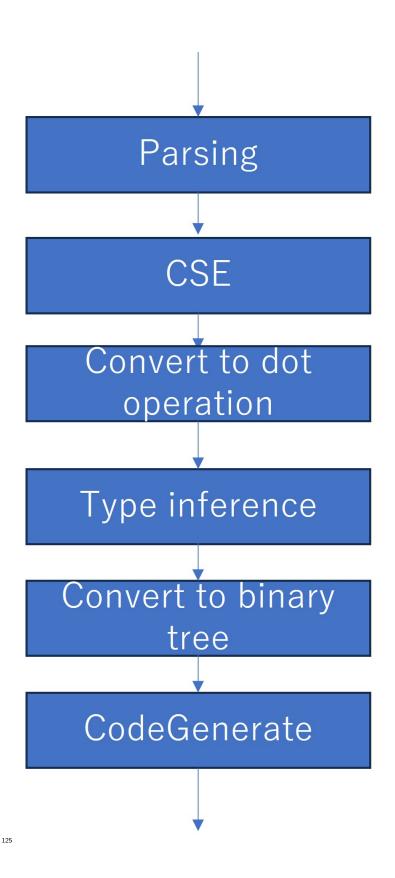
- 91 (1) では、計算に必要な変数の定義などの前準備。(2) では、EPI の変数をロードする。(3) では、相互作用の計 92 算結果を一時的に保持する変数を初期化。(4) では、相互作用の計算を行い、結果を force の一次変数に保存。(5) 93 で,FORCE の変数に結果を store する。
- 94 このコードを生成するためには、変数の定義では、変数の class と、型、次元の情報がそれぞれ必要になる。そ 95 のため pyker では、変数の定義を以下とする。
- $((EPI|EPJ|FORCE).(\w+))? (vec(3|4)<)?(F(32|64))>? \w+$
- 97 1 列目は class であれば、class の名前とそのメンバ変数名を書く。2 列目はベクトルの次元があれば、3 次元と 98 4 次元を明示的に書き、型は 32bit と 64bit 浮動小数を書く。3 列目では、pykg 上で扱う変数の名前になる。例え 99 ば、"EPI.pos vec3;F64; xi "は、EPI の pos というメンバ変数で、3 次元の 64bit 浮動小数型の xi という変数名 200 となる。
- 相互作用の式の定義は、定義した変数を使って、FORCE の変数に結果をアキュムレートしていくように記述する。数式の記述に必要な一次変数はそれまでに定義された変数を用いてを新たに定義できる。使用できる演算は、四則演算と sqrt とべき乗を表す'\*\*'を使うことが出来る。結果は FORCE の変数に'='で store することを表す。 例えば、Figure 1 の重力相互作用の式を計算するコードを生成する場合、この DSL で記述すると template.pyker となる。

```
EPI.pos vec3<F64> xi
107
     EPJ.pos vec3<F64> xj
108
     EPJ.m F64 mass
109
     FORCE. acc vec3<F64> ai
110
     F64 eps2
111
     F64 g
112
     dr = xj - xi
113
      ai = g * mass * dr / sqrt(dr ** 2 + eps2) ** 3
115
```

116 次のセクションでは、どのようにして、このコードから目標のコードを生成するかを説明する。

## 117 2.3 Implementation

コードを生成する流れは以下の flowchart に示す。Parse では、DSL のコードから定義された変数の情報を変数名を key に持つハッシュに変換する。数式は、Sympy 形式の構文木に変換し、そのリストを取得する。次に構文木に変換した数式に対して Common subexpression elimination(CSE)を行う。CSE とは、数式に含まれる共通部分式をあらかじめ計算し、その計算結果を使って数式を計算することによって演算回数を減らすことである。type inference では、数式の一次変数の型推論を行う。その後数式を SIMD 演算に合わせるため構文木をすべて二分木にする。最後に以上の処理を行った構文木を辿り、相互作用の計算を行うコードを生成する。以下は、Parse から CSE,type inference, convert to binary tree, Codegenerate の順にどのように実装を行ったかを説明していく。



2.3.1 Parsing

Parse では、変数定義と数式で処理を分ける。変数定義では、class、ベクトル、型、変数名を持つ自作した Var という

128 クラスのオブジェクトをそれぞれ生成する。そのオブジェクトと key を変数名に持つハッシュを作る (name\_variable\_map)。

29 数式は Sympy のライブラリにあるメソッドの sympify() を使い、文字列として読み込んだコードを数式の構文木

130 に変換し、それらの構文木のリスト (expr\_list) を取得する。次に CSE を行う。

#### 31 2.3.2 CSE

CSE とは数式にある共通する部分式を先に計算し、その結果を使うことで演算回数を減らすこと。これには sympyにあるcse()という関数に数式を渡して行う。これにより新たに部分式の数式が生成されて、その部分式の 33 結果を使った計算式に変換される。

#### 135 2.3.3 translate to dot method

この DSL では、ベクトル同士の積を内積として扱う。そのために、構文木をたどっていき該当する部分式を見 136 つけてそこを置き換えて木を再構築する。sympy の構文木の構造は演算子が親となり、その子としてほかの演算 子やシンボルがある。例えば、 $\mathbf{x},\mathbf{y},\mathbf{z}$  を変数として  $\mathbf{x}+\mathbf{y}*\mathbf{z}$  は図1 のような構文木になる。しかしこの要素ら 138 がベクトルであるかが sympy が知らないため例えば、v1.v2 をベクトル、v3 をスカラーととこの DSL 上で定義 139 されていたとすると、(v1 \* v2) \* v3 は一つの Mul が親となり、v1,v2,v3 が子となる構文木になる。そのため、 140 完全二分木にする際、どこが内積に該当するのかわからない。なので内積を dot 関数に置き換える。sympy には FunctionCall という class があり、独自に定義した関数を構文木に組み込むことが出来る。そのため、構文木をた 142 どり該当する部分木を FunctionCall で dot 関数に置き換えていく。その構文木をたどる際、ノードが部分式の場 合、その部分式が返すのがベクトルかどうかわからない。そのため key にノードを持ち value にベクトルかスカ ラーかの情報を持つ  $\mathrm{hash}(\mathrm{arg\_ret\_map})$  を作り、それを使って判定する。そして、 $\mathrm{dot}$  に置き換え更新した部分式 は arg\_ret\_map にその都度更新する。こうして dot 演算に置き換え再構築した構文木のリストを次の処理に渡す。

#### 147 2.3.4 type inference

- 一時変数は数式の結果を一時的に保存する。その一時変数の型やベクトルを判断するには、数式の結果がどん な型なのかどんな vec なのかでわかる。またこの DSL では型は倍精度少数しか実装していないので、ベクトルか どうかだけが分かればいい。そのため、CSE のセクションで説明した arg\_ret\_map を使う。

#### 2.3.5 convert to binary trees

simd 演算は instrcin 関数で行う際 2 項演算なので引数が 2 つの関数を使って数式を計算するコードにしなけれ tiならない。そのため、数式の構文木を完全二分木である必要がある。しかし、sympy の数式の構文木では演算 の順序を考えなくてよい場合、一つの演算子を親としてその項をまとめる。そのため、子を 3 つ以上持つような演

- 算子のノードでは、その演算子で二分木に変換する。例を図1に示す。このときsympyが自動で簡約化して二分
- 156 木をまとめてしまわないように、演算子に置き換えるときに演算子の関数を使い、オプションで evaluate=False
- 157 にする。例えばa\*b\*cはMul(a, Mul(b, c, evaluate=False), evaluate=False)となる。
- 2.3.6 code generate