

シミュレーションの高速化と精度向上

シミュレーションの並列処理とデータ同化

和田 篤

October 27, 2016

動機と狙い

シミュレーションの高速化と精度向上

和田 篤

並列処理による高速化

離散イベントシミュレーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化による高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

テーマ選択理由

- シミュレーションの精度を上げたい, 計算時間を短くしたいという声をよく聞く
- 得意分野の機械学習, アルゴリズムでシミュレーション技術の役に立ちたい

狙い

- 並列化とデータ同化技術のアイデアと基本的な概念を紹介
- 技術開発方針の一助に

目次

シミュレー
ションの高速
化と精度向上

和田 篤

並列処理によ
る高速化

離散イベントシミュ
レーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化に
よる高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

- 1 並列処理による高速化
 - 離散イベントシミュレーション
 - 悲観的な方法
 - 楽観的な方法
- 2 データ同化による高精度化
 - 三次元データ同化
 - 四次元データ同化

シミュレーションの分類

シミュレーションの高速化と精度向上

和田 篤

並列処理による高速化

離散イベントシミュレーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化による高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

状態変化の数による分類

- 連続シミュレーション: 状態変化が無限回
- 離散イベントシミュレーション: 状態変化が有限回

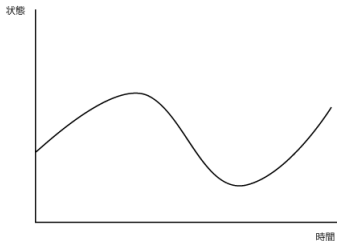


Figure: 連続シミュレーション

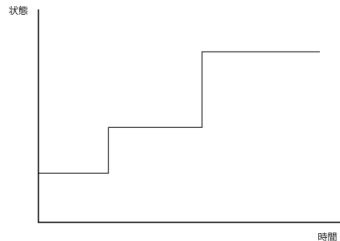


Figure: 離散シミュレーション

離散イベントシミュレーション (DES)

DES の主要構成要素

時刻 シミュレーション上の時刻

状態 シミュレーションで計算したい値

イベント 状態を変化させる & 新たなイベントを生成

①処理開始@5:00

②処理終了@6:00

③処理開始@6:10

④処理終了@7:00



Figure: DES の例

Table: DES の例 (詳細)

時刻	イベント	状態
4:00	DES 開始	{ }
5:00		{ 装置 A: 処理中 }
6:00		{ 装置 A 工数:1 }
6:10		{ 装置 A 工数:1, 装置 B: 処理中 }
7:00		{ 装置 A 工数:1, 装置 B 工数: 1 }
8:00	DES 終了	{ 装置 A 工数:1, 装置 B 工数: 1 }

DES に対するアルゴリズム: time-bucket 法

シミュレーションの高速化と精度向上

和田 篤

並列処理による高速化

離散イベントシミュレーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化による高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

time-bucket 法 (単位時間ごとに計算)

単位時間を定義し，単位時間ごとに処理すべきイベントがあるか確認する．

- 1: **while** 終了条件を満たさない **do**
- 2: 時刻を単位時間すすめる
- 3: **if** 現在時刻に処理すべきイベントがある **then**
- 4: イベントを処理する．

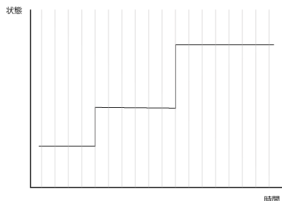


Figure: time-bucket 法のイメージ

DES に対するアルゴリズム: event-driven 法

シミュレーションの高速化と精度向上

和田 篤

並列処理による高速化

離散イベントシミュレーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化による高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

event-driven 法 (状態変化時のみ計算)

イベントキューを利用して、イベントが発生する時刻のみ計算する。

- 1: **while** 終了条件を満たさない **do**
- 2: イベントキューの先頭にあるイベントを処理
- 3: 時刻を取り出したイベントの発生時刻にする
- 4: イベントを処理する

Parallel DES の基本アイデア

シミュレーションの高速化と精度向上

和田 篤

並列処理による高速化

離散イベントシミュレーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化による高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

アイデア

別々の装置は並列に処理できるのではないか？

基本概念

LogicalProcess イベントを処理する仮想エンティティ．

イベント 1つの LogicalProcess で発生し，その LogicalProcess の状態のみ変化させる．

メッセージ イベントが発生した際に，他の LogicalProcess に送信するイベントのこと．

並列処理可能である十分条件

シミュレーションの高速化と精度向上

和田 篤

並列処理による高速化

分散イベントシミュレーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化による高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

並列処理可能である十分条件

Q: どんな時に並列に処理しても結果が変わらないか?

A: イベントを処理する順序が変わらない場合、ある

LogicalProcess は今後、送られてくるメッセージの開始可能時間より小さい時刻では処理してもよい。

シミュレー
ションの高速
化と精度向上

和田 篤

並列処理によ
る高速化

離散イベントシミュ
レーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化に
よる高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

ネットワークベースの方法

null-message

シミュレー
ションの高速
化と精度向上

和田 篤

並列処理によ
る高速化

離散イベントシミュ
レーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化に
よる高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

課題

Queue が空の場合処理できない安全なメッセージのみ処理すればいいのか

解決方法

null-message: 状態を変化させないメッセージ arc の時間をすめるために、時刻のみのメッセージを追加する

time-warp 法の動機

シミュレー
ションの高速
化と精度向上

和田 篤

並列処理によ
る高速化

分散イベントシミュ
レーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化に
よる高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

time-link 法の課題

time-link 法では, safe である可能性が高いが確実にない場合に, 並列処理できない. また, null-message を多用した場合オーバーヘッドが大きい.

time-warp 法のアイデア

time-warp 法では上記の状況でまず並列に処理し, safe でなかった場合 rollback することで並列性を高める.

ある LP で起きたイベントが safe でなかった場合、何をロールバックすればよいだろうか？

イベントの作用

LP の状態を変化させる 他の LP にメッセージを送信する

ロールバックの種類

そこで、以下 2 種類のロールバックが必要となる。
restoration: LP の状態 antimessage: 他の LP に

restolation

シミュレー
ションの高速
化と精度向上

和田 篤

並列処理によ
る高速化

離散イベントシミュ
レーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化に
よる高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

a

シミュレー
ションの高速
化と精度向上

和田 篤

並列処理によ
る高速化

離散イベントシミュ
レーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化に
よる高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

a

動機

シミュレー
ションの高速
化と精度向上

和田 篤

並列処理によ
る高速化

離散イベントシミュ
レーション

悲観的な方法

楽観的な方法

データ同化に
よる高精度化

三次元データ同化

四次元データ同化

a



Fujimoto, Richard M. "Parallel discrete event simulation." Communications of the ACM 33.10 (1990): 30-53.



Fujimoto, Richard M. Parallel and distributed simulation systems. Vol. 300. New York: Wiley, 2000.



Jefferson, David, and Henry A. Sowizral. "Fast concurrent simulation using the time warp mechanism." (1982).



Chandy, K. Mani, and Jayadev Misra. "Distributed simulation: A case study in design and verification of distributed programs." IEEE Transactions on software engineering 5 (1979): 440-452.