# 組込みシステム向け **FRP** 言語の 実行モデルの並列化

櫻井義孝・渡部卓雄

東京工業大学

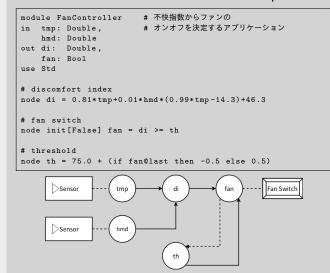


# 概要

- 本研究の目的は小規模組込みシステム向け FRP 言語 Emfrp の応答性向上である.
- 既存の小規模組込みシステム向け FRP 言語である Emfrp の実行モデルはシングルスレッドにしか対応していない.
- マルチコア CPU の上で動作させたときに十分に計算資源を活用できない.
- 本研究では応答性向上のために静的スケジューリングを用いて Emfrp の実行モデルを並列化した純粋 FRP 言語 XFRP-Core を 開発した.

## Emfrp [Sawada2016]

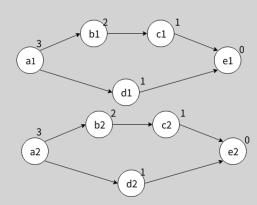
小規模組込みシステム向け FRP 言語 Emfrp



- Emfrp のプログラムは、時変値をノードとし依存関係を辺とした有向非巡回グラフ (DAG) を構成する.
- 現在の Emfrp の処理系ではノードの更新は逐次的に行われる.左に 挙げた例の場合,DAG をトポロジカルソートした tmp 
  ightarrow hmd 
  ightarrow di 
  ightarrow fan の順に更新が行われる.この更新 (サイクル) を繰り返すことでリアクティブな動作を実現している.
- 1 サイクルにかかる時間がシステムの応答性を決める.本研究では、マルチコアシステムでの応答性向上を目的とした並列化方式を提案する.実行環境として汎用的な OS だけでなく, OS のない環境やFreeRTOS 程度の小規模 RTOS を考える.
- 本研究の想定環境には OS によるスケジューラによる適切なスケジューリングが期待できない環境も含まれている。そのため、実行モデルを並列化する際に実行モデルは OS のスケジューラに依存しないで動作する必要がある。
- 本研究では、各サイクルの計算時間を短縮し、可能であれば応答時間を予測できるような静的スケジューリング方式を提案する.

## 並列化アルゴリズム

本研究が提案するアルゴリズムはコンパイル時に静的にスケジューリングする. ただし, コンパイル時に使用するスレッド数は 決定されていることを前提とする. 下の図は実験で用いたアプリケーションを表現するグラフの一部であり, これを例とする.



## 実験

提案する並列化アルゴリズムの性能を評価するために,XFRP-Core 上で提案する実行モデルと Emfrp の実行モデルを実装し, $10^5$  サイクルにかかる時間を測定した.実験は,Core i7-975 上の Ubuntu12.04 で行った.並列化には Pthread を使用し,同期には Pthread ライブラリで実装されているバリア同期を使用した.実験では Emfrp の実行モデルは 1 スレッドで実行し,XFRP-Core は 2 スレッドと 4 スレッドでそれぞれ 10 回計測し,その平均時間を実験結果とした.実験対象のアプリケーションとして,LifeGame と熱拡散シュミレータを XFRP 上で実装した.アプリケーションで使用される時変値の数はそれぞれ  $5\times10^5$  個と  $3\times10^5$  個となった.実験結果は以下の表のようになった.

アプリケーション	Emfrp	XFRP-Core(2)	XFRP-Core(4)
LifeGame	203.61(sec)	108.04(sec)	64.05(sec)
熱拡散シュミレータ	65.70(sec)	37.09(sec)	25.88(sec)

LifeGame については、XFRP-Core の実行モデルで 2 スレッドと 4 スレッドを使用したときの実行時間は Emfrp の実行モデルの場合と比べてそれぞれ 53.0% と 31%になった.また、熱拡散シュミレータに対してはそれぞれ 56.5%,39%の実行時間になった.