

各種計算機アプリケーション性能比較

平成26年度第4四半期

目次

- 1.はじめに
2. massless 計算
 - 2.1 精度比較
 - 2.2 実行時間比較
3. 反復法計算
 - 3.1 対称問題
 - 3.2 非対称問題
4. N対問題
 - 4.1 倍精度演算
 - 4.2 拡張倍精度演算
5. 姫野ベンチ

1.はじめに

今四半期は並列化効果の大きい実アプリケーションを選択して、主に4倍精度演算以下のものを使用しています。

- (1) massless計算。
- (2) 対称行列反復計算
- (3) 非対称行列反復計算
- (4) N対問題
- (5) 姫野ベンチ

主に使用した計算機は以下のものです。

(1) SR16000/M1

プロセッサ:power7

周波数:3.83GHz

1ノード当たり

CPUコア数 32 (物理的),64 (論理的)

理論最大性能 980.48 GFLOPs

(2) グラフィックボード

HOST

E5-2670 2.60GHz 1cpu = 8core

キャッシュ 20MB

$2.6\text{GHz} \times 8 \times 8 = 166.4\text{GFLOPs}$ 2cpu

2cpu = 332.8GFLOPs

Xeon Phi5110P 1.053GHz

60コア,4スレッド/1core

$1.053\text{GHz} \times 60 \times 4 \times 4 = 1010.88\text{GFLOPs}$

これにE5-2660 2.2GHz 1cpu=8core

キャッシュ 24MB の結果を加えました。

使用台数は2cpu,コンパイラはe5430のintel Fortran,cにより,並列用オブジェクトを作成しています。

2.1 精度比較

$\lambda = 10^{-150}, 10^{-1500}, 10^{-15000}$

演算4倍精度

45回反復の値と誤差

| 値 | 誤差 |
|----------------------------|----------------------------|
| x5570 | |
| 0.191143398445070834D + 07 | 0.140633312313127879D - 05 |
| 0.190895950695064375D + 09 | 0.919500023320091177D - 01 |
| 0.190871021209837876D + 11 | 0.771928148538333458D + 04 |
| E5 - 2670 | |
| 0.191143398444577885D + 07 | 0.210270925388344072D - 07 |
| 0.190895950598091269D + 09 | 0.477814929853799862D - 01 |
| 0.190871096344010433D + 11 | 0.183847060803184605D + 03 |
| SR16000 | |
| 0.191143398444582948Q + 07 | 0.156658222921909210Q - 05 |
| 0.190895950686589134Q + 09 | 0.470812225711499829Q - 01 |
| 0.190871111864473018Q + 11 | 0.190871121114962521Q + 11 |

精度はE5-2670が最も良い。

X5570, E5-2670とSR16000の $\lambda = 10^{-15000}$

での差は4倍精度の有効ビット数113と106の差によるものです。

2.2 実行時間比較

4倍精度演算で分点数 $N=1024$,反復回数45回で
X5570 1cpu 55360秒
E5-2670 16smp 2968秒
SR16000 64smp 526秒

$\lambda = 10^{-15000}$ でのSR16000の値と誤差は

反復90回

| 値 | 誤差 |
|---|----|
|---|----|

| | |
|----------------------------|----------------------------|
| 0.190871086230537959Q + 11 | 0.125099440129935424Q + 03 |
|----------------------------|----------------------------|

でほぼE5-2670と同じ。

同じ精度の結果を求めるのに,E5-2670
16smp 2968秒に対しSR16000 64smp
 $526 * 2 = 1052$ 秒かかる事になり、カタログ性
能比SR16000:E5-2670=3:1から
実行効率はE5-2670の方が良いと言えます。

3. 反復法計算

3.1 対称問題

倍精度演算

ポアソン方程式

$$\Delta u = -f \quad (\Omega), u = 0 \quad (\partial\Omega)$$

$$\Omega = [0,1] \times [0,1] \times [0,1]$$

$$N = 200 \times 200 \times 200$$

収束判定値: 共役残差 0^{-12}

$$u = \sin(\pi x) \sin(\pi y) \sin(\pi z)$$

$$f = 3 \times \pi^2 \times \sin(\pi x) \sin(\pi y) \sin(\pi z)$$

(注)

初期値は $x(i) = 1.0$

cgs, cgsilu, cgsmilは収束しない

ので $x(i) : (0,1)$ の一様乱数値.

cgsmはcgsiluを, cgsmmはcgsmilを

並列化して初期値

$x(i) = 1.0$ としたもの。

| 対称行列反復法 実行時間一覧表(秒) | | | | | | | |
|-----------------------|-----------|-----------|----------|-----------|----------|----------|----------|
| プログラム | x5570 | E5-2670 | Phi5110P | E5-2660 | E5-2660 | SR16000 | SR16000 |
| | 1smp | 16smp | 240smp | 16smp | 32smp | 32smp | 64smp |
| d3sor3 | 305.8545 | 107.2121 | 45.4492 | 81.5021 | 85.1895 | 18.4587 | 15.9792 |
| d3sor2 | 5157.8583 | 2106.8935 | 845.0379 | 1523.1281 | 1658.299 | 285.6998 | 300.2200 |
| d3adi | 6484.9054 | 976.999 | 732.4666 | 774.8730 | 1005.332 | 291.1860 | 281.3099 |
| d3bcg | 137.1272 | 54.8386 | 19.8924 | 41.5801 | 38.4800 | 12.9068 | 13.1204 |
| d3cg | 90.8600 | 31.1266 | 11.2524 | 20.9102 | 19.2947 | 7.8468 | 7.7593 |
| d3cgs | 127.0035 | 45.2665 | 18.8847 | 37.1193 | 34.9020 | 14.0279 | 15.7210 |
| d3scg | 89.9558 | 36.7480 | 13.2181 | 24.6104 | 23.9617 | 9.1910 | 11.4737 |
| d3bicgs | 112.0541 | 31.3391 | 14.6020 | 25.8810 | 24.5952 | 10.2689 | 11.7728 |
| d3cgsilu | 148.3735 | 92.7729 | 572.2768 | 92.6816 | 93.9379 | 60.3351 | 61.4112 |
| d3cgsmil | 118.5756 | 82.1866 | 511.6339 | 81.9387 | 82.9746 | 53.7503 | 53.3771 |
| d3gpbicg | 122.8012 | 46.6471 | 18.2745 | 30.8516 | 33.7076 | 13.3188 | 12.8016 |
| d3cgsm | 456.1777 | 48.2078 | 43.7151 | 45.3634 | 42.8455 | 27.0258 | 27.2273 |
| d3cgsmm | 487.1845 | 58.6426 | 77.2315 | 73.7438 | 62.3460 | 34.3474 | 42.1951 |

E5-2670,E5-2660,Phi5110PはSR16000と比較して実行効率ではほぼ同等の性能がでています。

3.2 非対称問題

演算は4倍精度演算

問題は3次元ポアソン方程式

$$\Delta u + R \frac{\partial u}{\partial x} = -f$$

領域 $[0,1] \times [0,1] \times [0,1]$

解析解 $u(x, y, z) = e^{xyz} \times \sin(\pi x) \times \sin(\pi y) \times \sin(\pi z)$

非対称問題。

解法

bcg (biconjugate gradient) 法

$$R = 100, n_x = n_y = n_z = 129$$

cgs (conjugate gradient square) 法

$$R = 100, n_x = n_y = n_z = 129$$

収束判定値は共役残差 10^{-12}

初期値 $u(x, y, z) = 0$

| 非対称問題実行時間一覧表(秒) | | | | | | |
|-----------------|---------|----------|---------|---------|---------|---------|
| プログラム | E5-2670 | Phi5110P | E5-2660 | E5-2660 | SR16000 | SR16000 |
| | 16smp | 240smp | 16smp | 32smp | 32smp | 64smp |
| bcg | 47.8155 | 92.7816 | 75.5405 | 54.6095 | 5.6664 | 4.1678 |
| cgs | 50.6370 | 99.7317 | 77.4960 | 59.7968 | 9.3170 | 7.4054 |

4倍精度演算ではSR16000の性能がカタログ性能比を考慮しても非常に良い性能を示しています。

今回のcgs法は前処理付きだが以前の方式ではサイズが113*113*113で

| | | | |
|-------------|-----------------|--------------|-----------------|
| 6倍精度 | SR1 6000 | 64smp | 29.1450秒 |
| | E5-2670 | 16smp | 47.0610秒 |
| 8倍精度 | SR1 6000 | 64smp | 33.5245秒 |
| | E5-2670 | 16smp | 70.0802秒 |

と倍精度変数をつなげた形式ではE5-2670の実行効率が勝っていました。

4 N体問題

4.1 倍精度演算

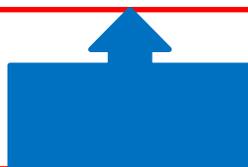
| N体問題 倍精度実行時間一覧表(秒) | | | | | | | |
|--------------------|-------|----------|----------|---------|---------|---------|---------|
| 演算量 | | 500GFLOP | | | | | |
| N | 反復回数 | E5-2670 | Phi5110P | E5-2660 | E5-2660 | SR16000 | SR16000 |
| | | 16smp | 240smp | 16smp | 32smp | 32smp | 64smp |
| 1000 | 10000 | 16.0409 | 2.6806 | 13.8868 | 16.0270 | 2.6379 | 2.6471 |
| 4000 | 625 | 4.6922 | 1.3974 | 4.6785 | 6.8902 | 2.6304 | 2.7826 |
| 10000 | 100 | 4.5523 | 1.3542 | 4.0154 | 3.5414 | 2.5880 | 2.6867 |

**Phi5110Pの性能が非常によくできています。
実行効率ではE5-2660,E5-2670が
SR16000を大きく上回っています。**

4.2 拡張倍精度演算

| N体問題 拡張倍精度実行時間一覧表(秒) | | | | | |
|----------------------|-------|---------|----------|---------|---------|
| N | 反復回数 | E5-2670 | Phi5110P | E5-2660 | E5-2660 |
| | | 16smp | 240smp | 16smp | 32smp |
| 1000 | 10000 | 15.8442 | 32.0745 | 20.6893 | 22.7324 |
| 4000 | 625 | 10.1019 | 28.8471 | 18.4697 | 14.5187 |
| 10000 | 100 | 10.0968 | 28.5530 | 11.1613 | 15.1299 |

倍精度の場合とは逆にE5-2670の性能がE5-2660の性能を上回っています。



拡張倍精度に対する処理でE5-2670のコンパイラがe5430のコンパイラより非常に適している事によります。

5 姫野ベンチ

演算は単精度で実施しました。

| 姫野ベンチ | | | | | | |
|---------|---------|----------|---------|---------|---------|---------|
| 性能測定一覧表 | | MFLOPs | | | | |
| サイズ | E5-2670 | Phi5110P | E5-2660 | E5-2660 | SR16000 | SR16000 |
| | 16smp | 240smp | 16smp | 32smp | 32smp | 64smp |
| small | 38403 | 13434 | 30261 | 25576 | 32553 | 20912 |
| middle | 17293 | 25255 | 22612 | 18908 | 42886 | 37962 |
| large | 15491 | 24379 | 16567 | 19745 | 36198 | 33964 |

実行効率の点から見ると,E5-2670,E5-2660の性能がSR16000を大きく上回っています。