

並列アプリケーション開発法入門 (IV) 粒子間熱伝導問題解析コード 並列化

2007年7月18日

中島研吾

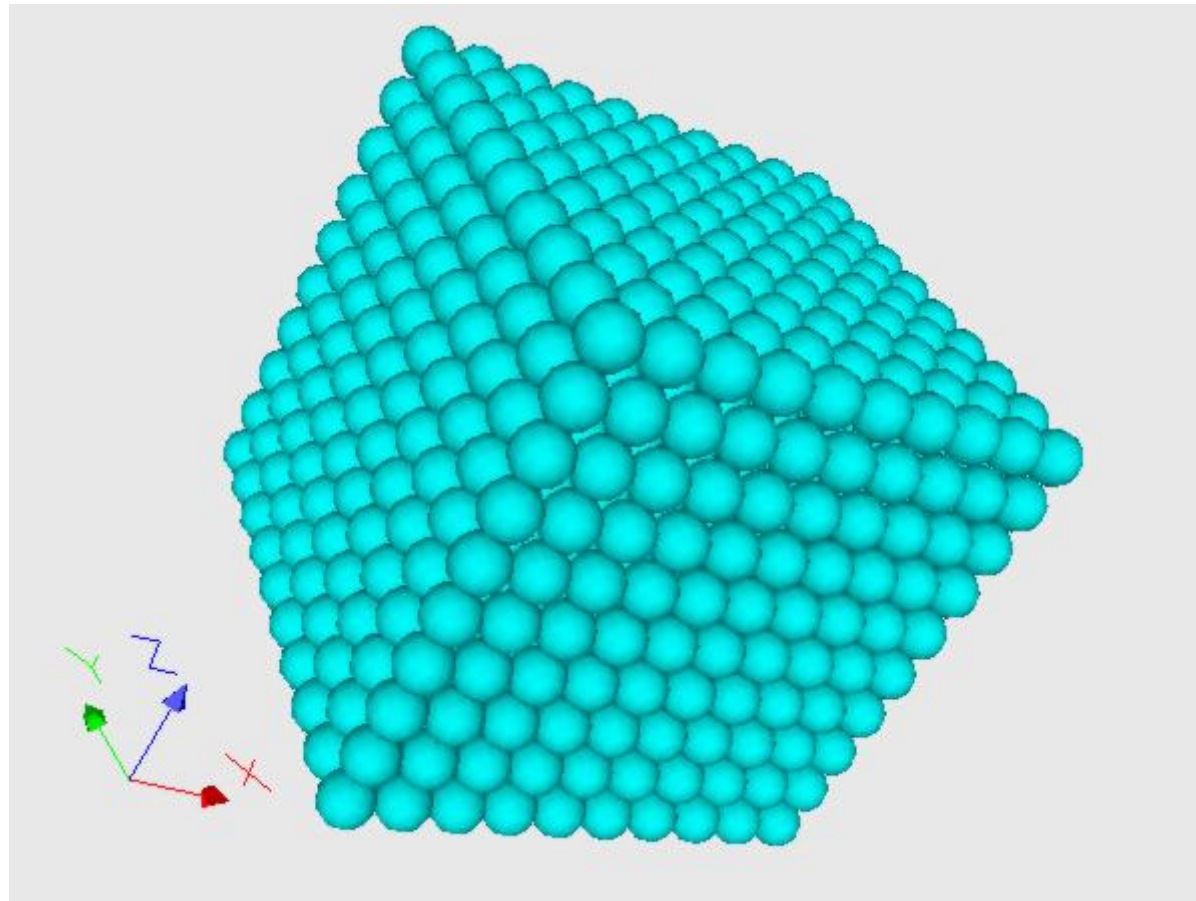
並列計算プログラミング(616-2057)・先端計算機演習I(616-4009)

概要

- 問題設定
- 1CPU用プログラムの解説
- 並列プログラムの解説

問題設定(1/5)

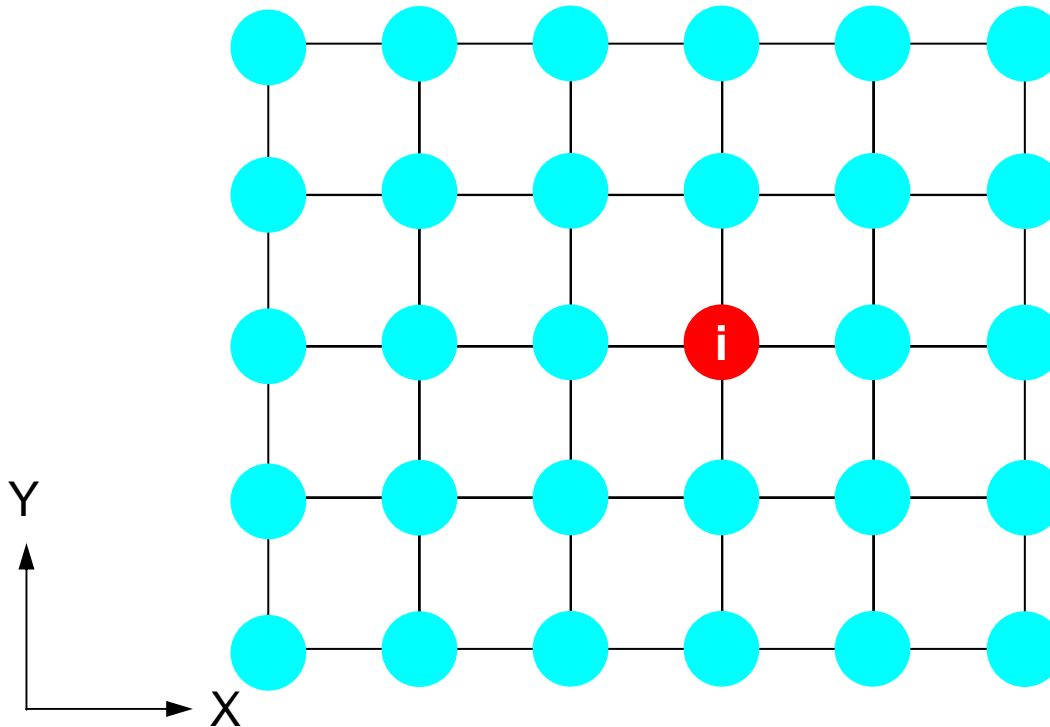
- 空間上に規則正しく, X, Y, Z 方向に NX, NY, NZ 個ずつ等間隔(DX, DY, DZ)に配置された粒子の集合体を考える。



問題設定 (2/5)

粒子*i*に関する熱流束の釣り合い

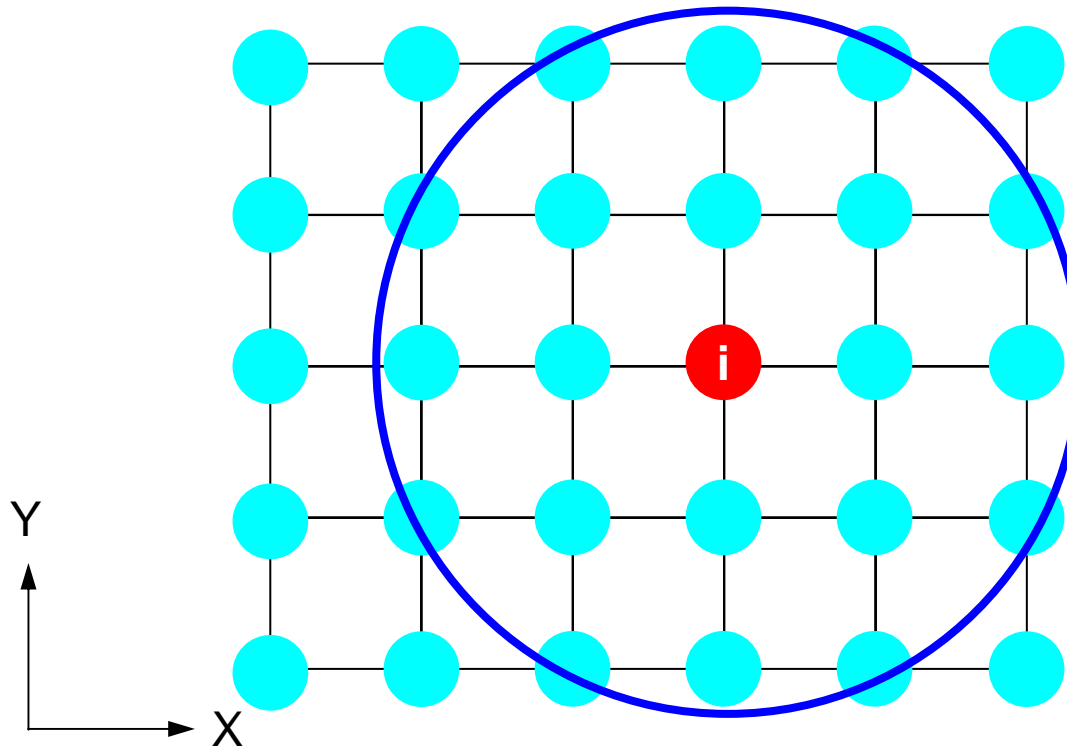
$$\sum_j^{DEL < RADI_{\max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} (T_j - T_i) + HCONV_i \cdot SURF \cdot (T_0 - T_i) + QVOL \cdot \bar{V} = 0$$



問題設定 (3/5)

粒子間熱伝導

$$\sum_i^{DEL < RAD I_{max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} (T_j - T_i) + HCONV_i \cdot SURF \cdot (T_0 - T_i) + QVOL \cdot \bar{V} = 0$$

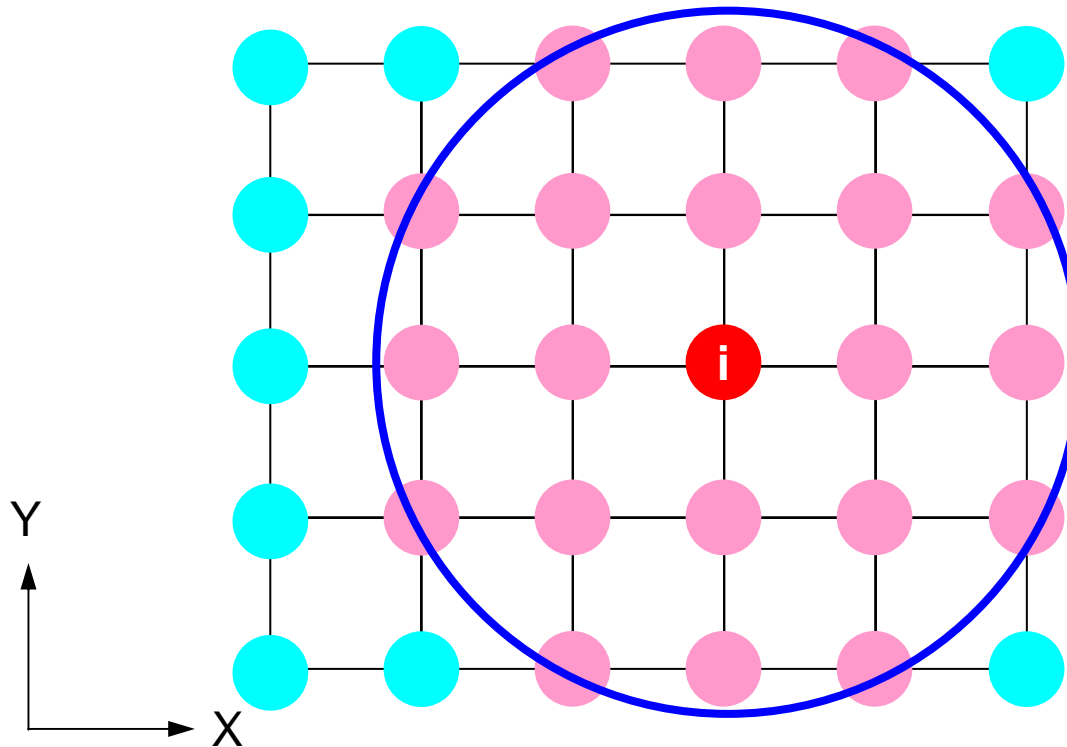


粒子*i*を中心とする,
半径 $RAD I_{max}$ の球(円)

問題設定 (3/5)

粒子間熱伝導

$$\sum_i^{DEL < RAD I_{max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} (T_j - T_i) + HCONV_i \cdot SURF \cdot (T_0 - T_i) + QVOL \cdot \bar{V} = 0$$



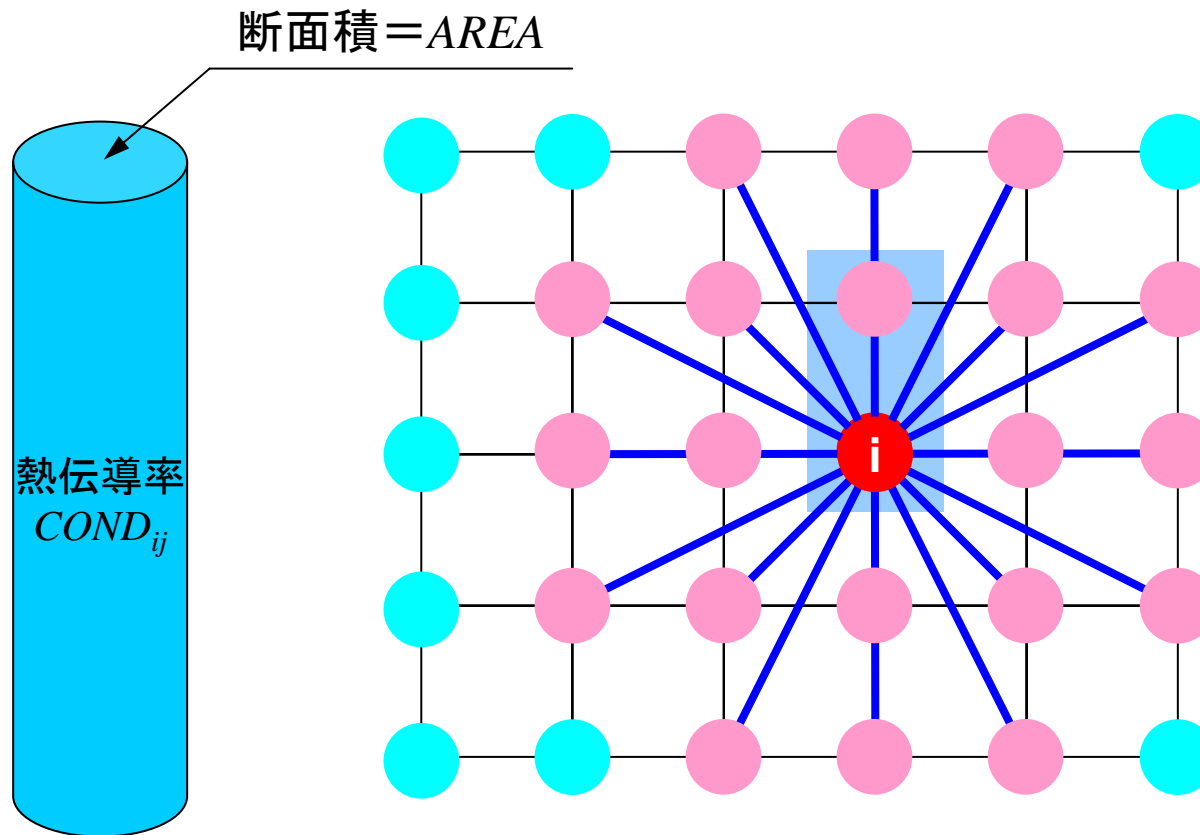
粒子*i*を中心とする、
半径 $RADI_{max}$ の球(円)

粒子間の距離 DEL_{ij} が
 $RADI_{max}$ のよりも小さい
粒子群とのみ熱伝導が
ある。

問題設定 (3/5)

粒子間熱伝導

$$\sum_i^{DEL < RADI_{max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} (T_j - T_i) + HCONV_i \cdot SURF \cdot (T_0 - T_i) + QVOL \cdot \bar{V} = 0$$



粒子*i*を中心とする、
半径 $RADI_{max}$ の球(円)

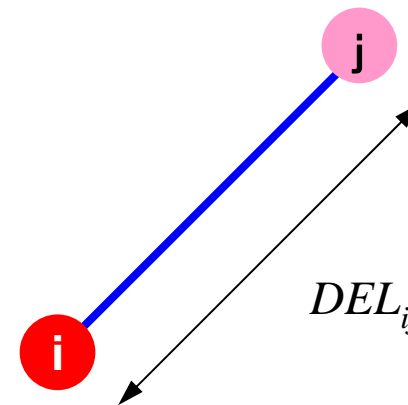
粒子間の距離 DEL_{ij} が
 $RADI_{max}$ のよりも小さい
粒子群とのみ熱伝導が
ある。

長さ DEL , 断面積 $AREA$,
熱伝導率 $COND_{ij}$ の管で
連結

熱伝導率: $COND_{ij}$

$$\sum_i^{DEL < RAD_{max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} (T_j - T_i) + HCONV_i \cdot SURF \cdot (T_0 - T_i) + QVOL \cdot \bar{V} = 0$$

$$COND_{ij} = \frac{COND0}{\min(10^{DEL}, 10^{20})}$$



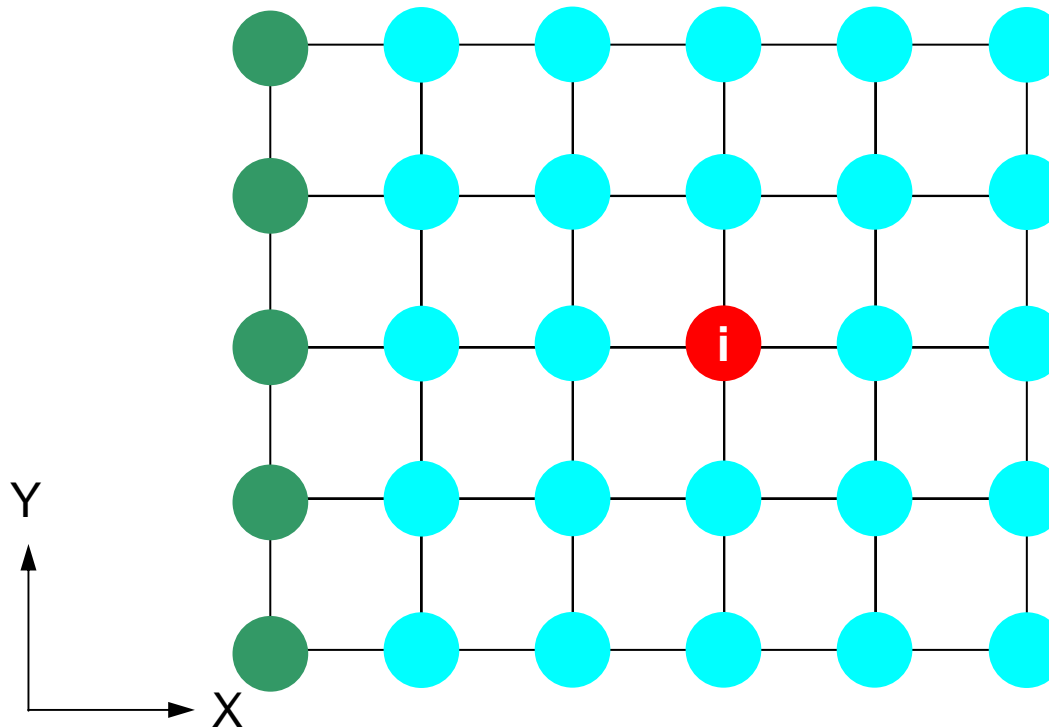
$COND0$ 「基準」熱伝導率

問題設定 (4/5)

対流熱伝達

$$\sum_i^{DEL < RAD I_{max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} (T_j - T_i) + HCONV_i \cdot SURF \cdot (T_0 - T_i) + QVOL \cdot \bar{V} = 0$$

$X=0$



対流熱伝達率

$HCONV_i$

$= HCONV$ if $X=0$

$= 0$ otherwise

熱交換面積

$SURF$

雰囲気温度

T_0

問題設定 (5/5)

体積発熱

$$\sum_i^{DEL < RADI_{max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} (T_j - T_i) + HCONV_i \cdot SURF \cdot (T_0 - T_i) + QVOL \cdot \bar{V} = 0$$

体積発熱量 $QVOL$

発熱体積 \bar{V}

$$\bar{V} = C_1 \cdot VOL + C_2 \cdot VOL \cdot DELQ$$

$$DELQ = \sqrt{X_i^2 + Y_i^2 + Z_i^2}$$

C_1, C_2 定数

VOL 各粒子の「基準」体積

$DELQ$ 粒子中心と原点との距離

粒子*i*に関するつりあい

$$\sum_j^{DEL < RADI_{max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} (T_j - T_i) + HCONV_i \cdot SURF \cdot (T_0 - T_i) + QVOL \cdot \bar{V} = 0$$

$$\sum_j^{DEL < RADI_{max}} \left[\frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} T_j \right] - \left[\sum_j^{DEL < RADI_{max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} \right] T_i + HCONV_i \cdot SURF \cdot T_0 - HCONV_i \cdot SURF \cdot T_i + QVOL \cdot \bar{V} = 0$$

$$\left[- \sum_j^{DEL < RADI_{max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} - HCONV_i \cdot SURF \right] T_i + \sum_j^{DEL < RADI_{max}} \left[\frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} T_j \right]$$

AMAT(i,i) (対角成分)

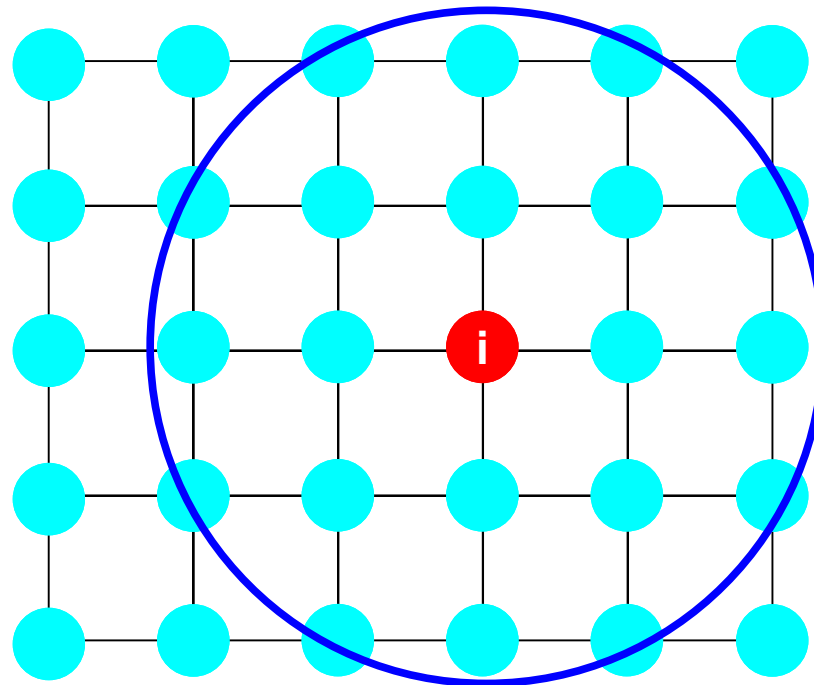
AMAT(i,j) (非対角成分)

$$= -HCONV_i \cdot SURF \cdot T_0 - QVOL \cdot \bar{V}$$

RHS (右辺)

係数行列 AMAT

- 影響範囲 $RADI_{max}$ が小さければ, 係数行列は疎
 - 局所的な効果
- 影響範囲が大きければ, 係数行列は密
 - 非ゼロ成分の割合が大きくなる



疎行列と密行列: $\{q\}=[A]\{p\}$

疎行列: 差分法, 有限要素法, 有限体積法

```
do i= 1, N
  q(i) = D(i)*p(i)
  do k= index(i-1)+1, index(i)
    q(i) = q(i) + AMATs(k)*p(item(k))
  enddo
enddo
```

密行列: スペクトル法, 分子動力学, 境界要素法

```
do i= 1, N
  q(i) = 0.d0
  do j= 1, N
    q(i) = q(i) + AMATd(i,j)*p(j)
  enddo
enddo
```

係数行列 AMAT

- 影響範囲 $RADI_{max}$ が小さければ, 係数行列は疎
 - 局所的な効果
- 影響範囲が大きければ, 係数行列は密
 - 非ゼロ成分の割合が大きくなる
- 影響範囲が大きくなる場合のことを考えて, プログラムの中では係数行列を「密 (AMATd(i,j))」として扱う。

- 問題設定
- **1CPU用プログラムの解説**
- 並列プログラムの解説

ファイル

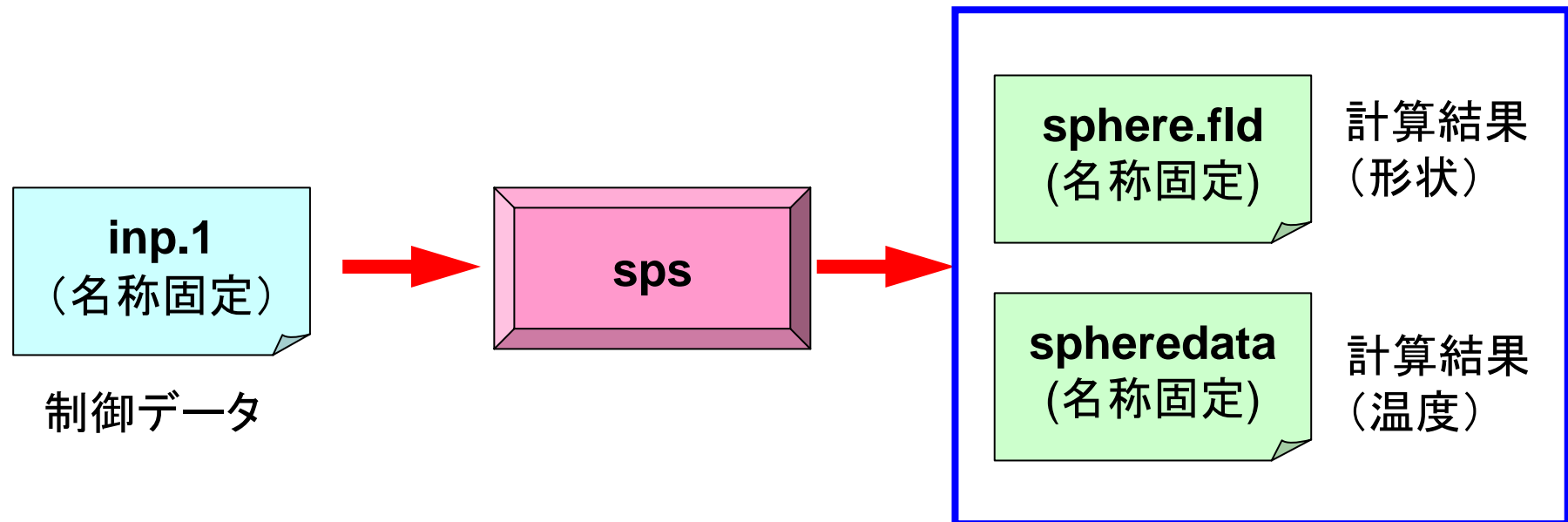
```
$> cp /home/nakajima/class/2007summer/sphere.tar .
$> tar xvf sphere.tar
$> ls
    sphere
$> cd sphere          => <$SPHERE>
$> ls
    C  F
$> cd C
$> ls
    inp1  test.c  testp.c  testp2.c
$> cd ../F
$> ls
    inp1  test.f  testp.f  testp2.f
```


コンパイル, 実行

```
$> cd <$SPHERE>/C
$> pgcc -O3 test.c -o sps
$> ./sps
$> ls -l sphere*
    sphere.fld    spheredata

$> cd <$SPHERE>/F
$> pgf90 -O3 test.f -o sps
$> ./sps
$> ls -l sphere*
    sphere.fld    spheredata
```

sps: ファイル, データ



制御データ: inp1

```
10 10 10          NX, NY, NZ
1.e0 1.e0 1.e0    DX, DY, DZ
1.e0 10.e0 1.e0 1.e0  VOL, AREA, QVOL, CONDO
1.e24 0.e0 10.e0    HCONV, T0, SURF
8.0e0             RADImax
1.0e0 0.1e0       C1, C2
```

計算結果(形状): sphere.fld

*.fldの形式であれば名称は任意

```
# AVS field file          必須
ndim=      3              三次元モデルであることを示す
dim1=     10              NX
dim2=     10              NY
dim3=     10              NZ
nspace=    3
veclen=    1
data= float
field= uniform
label= temperature
variable 1 file=./spheredata filetype=ascii 温度ファイル名
```

計算結果(温度): spheredata

計算結果(形状)からの参照が正しければ名称は任意

```
1.188402E-24  
5.388751E+00  
9.485117E+00  
1.311638E+01  
1.630137E+01
```

...

```
open (22, file='spheredata', status='unknown')  
do i= 1, NX*XY*NZ  
  write (22, '(1pe16.6)') PHI(i)  
enddo
```

シリアル版の計算手順

- 制御データ入力
- 粒子生成
- 係数マトリクス計算
 - 熱伝導
 - 対流熱伝達
 - 発熱
- CG法による連立一次方程式求解
 - 密行列
 - 点ヤコビ前処理
- 出力
 - MicroAVS用

test.f: シリアル版 (1/10)

初期設定

```
implicit REAL*8 (A-H,O-Z)

real(kind=8) :: VOL, AREA, QVOL, CONDO, COND, RADImax
real(kind=8) :: HCONV, T0, SURF, DEL, DEL0, coef1, coef2
real(kind=8), dimension(:) , allocatable :: XC, YC, ZC
real(kind=8), dimension(:,:) , allocatable :: AMAT
real(kind=8), dimension(:) , allocatable :: RHS
real(kind=8), dimension(:) , allocatable :: PHI
real(kind=8), dimension(:,:) , allocatable :: W

integer :: NX, NY, NZ, N
integer :: R, Z, P, Q, DD

!C
!C +-----+
!C | INIT |
!C +-----+
!C===

open (11, file= 'inp1', status='unknown')
  read (11,*) NX, NY, NZ
  read (11,*) DX, DY, DZ
  read (11,*) VOL, AREA, QVOL, CONDO
  read (11,*) HCONV, T0, SURF
  read (11,*) RADImax
  read (11,*) coef1, coef2
close (11)

N= NX*NY*NZ
```

test.f: シリアル版 (2/10)

粒子中心の座標 (XC, YC, ZC)

```
allocate (XC(N), YC(N), ZC(N))

icou= 0
do k= 1, NZ
  do j= 1, NY
    do i= 1, NX
      icou= icou + 1
      XC(icou)= dfloat(i-1)*DX
      YC(icou)= dfloat(j-1)*DY
      ZC(icou)= dfloat(k-1)*DZ
    enddo
  enddo
enddo
!C===
```

粒子の通し番号 ii (1~N)

$$ii = (k-1) * NX * NY + (j-1) * NX + i$$

test.f: シリアル版 (3/10)

マトリクス生成: 熱伝導部分

```

!C
!C +-----+
!C | MATRIX |
!C +-----+
!C===
      allocate (AMAT(N,N), RHS(N))

      AMAT= 0.d0
      RHS = 0.d0
      do i= 1, N
        do j= 1, N
          if (j.ne.i) then
            DEL= dsqrt((XC(i)-XC(j))**2 + (YC(i)-YC(j))**2
&
            + (ZC(i)-ZC(j))**2)
            if (DEL.le.RADI_max) then
              COND= COND0/(10.d0**dmin1(DEL,20.d0))
              coef= COND*AREA / DEL
              AMAT(i,j)= coef
              AMAT(i,i)= AMAT(i,i) - coef
            endif
          endif
        enddo
      enddo

```

$$\left[- \sum_j^{DEL < RAD_{i,max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} - HCONV_i \cdot SURF \right] T_i +$$

$$\sum_j^{DEL < RAD_{i,max}} \left[\frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} T_j \right]$$

$$= -HCONV_i \cdot SURF \cdot T_0 - QVOL \cdot \bar{V}$$

$$COND_{ij} = \frac{COND0}{\min(10^{DEL}, 10^{20})}$$

test.f: シリアル版 (3/10)

マトリクス生成: 熱伝導部分

```

!C
!C +-----+
!C | MATRIX |
!C +-----+
!C===
      allocate (AMAT(N,N), RHS(N))

      AMAT= 0.d0
      RHS = 0.d0
      do i= 1, N
        do j= 1, N
          if (j.ne.i) then
            DEL= dsqrt((XC(i)-XC(j))**2 + (YC(i)-YC(j))**2
&
            + (ZC(i)-ZC(j))**2)
            if (DEL.le.RADImax) then
              COND= COND0/(10.d0**dmin1(DEL,20.d0))
              coef= COND*AREA / DEL
              AMAT(i,j)= coef
              AMAT(i,i)= AMAT(i,i) - coef 対角項
            endif
          endif
        enddo
      enddo

```

$$\left[- \sum_j^{DEL < RADImax} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} - HCONV_i \cdot SURF \right] T_i +$$

$$\sum_j^{DEL < RADImax} \left[\frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} T_j \right]$$

$$= -HCONV_i \cdot SURF \cdot T_0 - QVOL \cdot \bar{V}$$

test.f: シリアル版 (4/10)

マトリクス生成: 体積発熱

```

do i= 1, N
  DELQ= dsqrt(XC(i)**2 + YC(i)**2 + ZC(i)**2)
  RHS(i)= -QVOL*(coef1*VOL + coef2*DELQ*VOL)
enddo

i= 1
do k= 1, NZ
do j= 1, NY
  ic= (k-1)*NX*NY + (j-1)*NX + i
  AMAT(ic,ic)= -HCONV*SURF + AMAT(ic,ic)
  RHS (ic )= -HCONV*SURF*T0 + RHS (ic)
enddo
enddo
!C===

```

$$\begin{aligned}
 & \left[- \sum_j^{DEL < RAD I_{\max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} - HCONV_i \cdot SURF \right] T_i + \\
 & \sum_j^{DEL < RAD I_{\max}} \left[\frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} T_j \right] \\
 & = -HCONV_i \cdot SURF \cdot T_0 - \boxed{QVOL \cdot \bar{V}}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \bar{V} &= C_1 \cdot VOL + C_2 \cdot VOL \cdot DELQ \\
 DELQ &= \sqrt{X_i^2 + Y_i^2 + Z_i^2}
 \end{aligned}$$

test.f: シリアル版 (4/10)

マトリクス生成: 対流熱伝達

```

do i= 1, N
  DELQ= dsqrt (XC(i)**2 + YC(i)**2 + ZC(i)**2)
  RHS(i)= -QVOL*(coef1*VOL + coef2*DELQ*VOL)
enddo

i= 1
do k= 1, NZ
do j= 1, NY
  ic= (k-1)*NX*NY + (j-1)*NX + i
  AMAT(ic,ic)= -HCONV*SURF + AMAT(ic,ic)
  RHS (ic )= -HCONV*SURF*T0 + RHS (ic)
enddo
enddo

!C===

```

$$\begin{aligned}
 & \left[- \sum_j^{DEL < RAD I_{\max}} \frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} - \underline{HCONV_i \cdot SURF} \right] T_i + \\
 & \sum_j^{DEL < RAD I_{\max}} \left[\frac{AREA}{DEL_{ij} / COND_{ij}} T_j \right] \\
 & = \underline{-HCONV_i \cdot SURF \cdot T_0} - QVOL \cdot \bar{V}
 \end{aligned}$$

前処理付き共役勾配法

Preconditioned Conjugate Gradient Method (CG)

```

Compute  $\mathbf{r}^{(0)} = \mathbf{b} - [\mathbf{A}]\mathbf{x}^{(0)}$ 
for  $i = 1, 2, \dots$ 
  solve  $[\mathbf{M}]\mathbf{z}^{(i-1)} = \mathbf{r}^{(i-1)}$ 
   $\rho_{i-1} = \mathbf{r}^{(i-1)} \mathbf{z}^{(i-1)}$ 
  if  $i=1$ 
     $\mathbf{p}^{(1)} = \mathbf{z}^{(0)}$ 
  else
     $\beta_{i-1} = \rho_{i-1} / \rho_{i-2}$ 
     $\mathbf{p}^{(i)} = \mathbf{z}^{(i-1)} + \beta_{i-1} \mathbf{p}^{(i)}$ 
  endif
   $\mathbf{q}^{(i)} = [\mathbf{A}]\mathbf{p}^{(i)}$ 
   $\alpha_i = \rho_{i-1} / \mathbf{p}^{(i)} \mathbf{q}^{(i)}$ 
   $\mathbf{x}^{(i)} = \mathbf{x}^{(i-1)} + \alpha_i \mathbf{p}^{(i)}$ 
   $\mathbf{r}^{(i)} = \mathbf{r}^{(i-1)} - \alpha_i \mathbf{q}^{(i)}$ 
  check convergence  $|\mathbf{r}|$ 
end

```

前処理: 対角スケーリング

$\mathbf{x}^{(i)}$: ベクトル

α_i : スカラー

test.f: シリアル版 (5/10)

CG法①

```

!C
!C +-----+
!C | CG iterations |
!C +-----+
!C===
      EPS= 1.d-08
      allocate (W(N,4), PHI(N))
      W = 0.d0
      PHI= 0.d0

      R = 1
      Z = 2
      Q = 2
      P = 3
      DD= 4
      do i= 1, N
        W(i,DD)= 1.0D0 / AMAT(i,i)
      enddo

```

```

W(i,1) = W(i,R)      {r}
W(i,2) = W(i,Z)      {z}
W(i,2) = W(i,Q)      {q}
W(i,3) = W(i,P)      {p}
W(i,4) = W(i,DD)     1/DIAG

```

```

Compute  $r^{(0)} = b - [A]x^{(0)}$ 
for i = 1, 2, ...
  solve  $[M]z^{(i-1)} = r^{(i-1)}$ 
   $\rho_{i-1} = r^{(i-1)} z^{(i-1)}$ 
  if i=1
     $p^{(1)} = z^{(0)}$ 
  else
     $\beta_{i-1} = \rho_{i-1} / \rho_{i-2}$ 
     $p^{(i)} = z^{(i-1)} + \beta_{i-1} p^{(i-1)}$ 
  endif
   $q^{(i)} = [A]p^{(i)}$ 
   $\alpha_i = \rho_{i-1} / p^{(i)} q^{(i)}$ 
   $x^{(i)} = x^{(i-1)} + \alpha_i p^{(i)}$ 
   $r^{(i)} = r^{(i-1)} - \alpha_i q^{(i)}$ 
  check convergence |r|
end

```

test.f: シリアル版 (6/10)

CG法②

```

!C
!C-- {r0}= {b} - [A]{xini} |

      do i= 1, N
        W(i,R) = RHS(i)
        do j= 1, N
          W(i,R) = W(i,R) - AMAT(i,j)*PHI(j)
        enddo
      enddo

      BNRM2= 0.0D0
      do i= 1, N
        BNRM2 = BNRM2 + RHS(i)**2
      enddo

!C*****
      do iter= 1, N
!C
!C-- {z}= [Minv]{r}

        do i= 1, N
          W(i,Z) = W(i,DD) * W(i,R)
        enddo

```

```

Compute  $r^{(0)} = b - [A]x^{(0)}$ 
for  $i = 1, 2, \dots$ 
  solve  $[M]z^{(i-1)} = r^{(i-1)}$ 
   $\rho_{i-1} = r^{(i-1)} z^{(i-1)}$ 
  if  $i=1$ 
     $p^{(1)} = z^{(0)}$ 
  else
     $\beta_{i-1} = \rho_{i-1} / \rho_{i-2}$ 
     $p^{(i)} = z^{(i-1)} + \beta_{i-1} p^{(i)}$ 
  endif
   $q^{(i)} = [A]p^{(i)}$ 
   $\alpha_i = \rho_{i-1} / p^{(i)} q^{(i)}$ 
   $x^{(i)} = x^{(i-1)} + \alpha_i p^{(i)}$ 
   $r^{(i)} = r^{(i-1)} - \alpha_i q^{(i)}$ 
  check convergence  $|r|$ 
end

```

test.f: シリアル版 (7/10)

CG法③

```

!C
!C-- RHO= {r}{z}

      RHO= 0.d0
      do i= 1, N
        RHO= RHO + W(i,R)*W(i,Z)
      enddo

!C
!C-- {p} = {z} if      ITER=1
!C   BETA= RHO / RHO1 otherwise

      if ( iter.eq.1 ) then
        do i= 1, N
          W(i,P)= W(i,Z)
        enddo
      else
        BETA= RHO / RHO1
        do i= 1, N
          W(i,P)= W(i,Z) + BETA*W(i,P)
        enddo
      endif

```

```

Compute  $r^{(0)} = b - [A]x^{(0)}$ 
for  $i = 1, 2, \dots$ 
  solve  $[M]z^{(i-1)} = r^{(i-1)}$ 
   $\rho_{i-1} = r^{(i-1)} z^{(i-1)}$ 
  if  $i=1$ 
     $p^{(1)} = z^{(0)}$ 
  else
     $\beta_{i-1} = \rho_{i-1} / \rho_{i-2}$ 
     $p^{(i)} = z^{(i-1)} + \beta_{i-1} p^{(i)}$ 
  endif
   $q^{(i)} = [A]p^{(i)}$ 
   $\alpha_i = \rho_{i-1} / p^{(i)} q^{(i)}$ 
   $x^{(i)} = x^{(i-1)} + \alpha_i p^{(i)}$ 
   $r^{(i)} = r^{(i-1)} - \alpha_i q^{(i)}$ 
  check convergence  $|r|$ 
end

```


test.f: シリアル版 (8/10)

CG法④

```

!C
!C-- {q}= [A]{p}

      do i= 1, N
        W(i,Q) = 0.d0
        do j= 1, N
          W(i,Q) = W(i,Q) + AMAT(i,j)*W(j,P)
        enddo
      enddo

!C
!C-- ALPHA= RHO / {p}{q}

      C1= 0.d0
      do i= 1, N
        C1= C1 + W(i,P)*W(i,Q)
      enddo
      ALPHA= RHO / C1

!C
!C-- {x}= {x} + ALPHA*{p}
!C   {r}= {r} - ALPHA*{q}

      do i= 1, N
        PHI(i) = PHI(i) + ALPHA * W(i,P)
        W (i,R)= W(i,R) - ALPHA * W(i,Q)
      enddo

```

```

Compute  $r^{(0)} = b - [A]x^{(0)}$ 
for  $i = 1, 2, \dots$ 
  solve  $[M]z^{(i-1)} = r^{(i-1)}$ 
   $\rho_{i-1} = r^{(i-1)} z^{(i-1)}$ 
  if  $i=1$ 
     $p^{(1)} = z^{(0)}$ 
  else
     $\beta_{i-1} = \rho_{i-1} / \rho_{i-2}$ 
     $p^{(i)} = z^{(i-1)} + \beta_{i-1} p^{(i-1)}$ 
  endif
   $q^{(i)} = [A]p^{(i)}$ 
   $\alpha_i = \rho_{i-1} / p^{(i)} q^{(i)}$ 
   $x^{(i)} = x^{(i-1)} + \alpha_i p^{(i)}$ 
   $r^{(i)} = r^{(i-1)} - \alpha_i q^{(i)}$ 
  check convergence  $|r|$ 
end

```

test.f: シリアル版 (9/10)

CG法⑤

```

DNRM2 = 0.0
do i= 1, N
  DNRM2= DNRM2 + W(i,R)**2
enddo

RESID= dsqrt(DNRM2/BNRM2)

write (*, 1000) iter, RESID
1000  format (i5, 1pe16.6)

if ( RESID.le.EPS) goto 900
RHO1 = RHO

enddo
!C*****
IER = 1

900 continue
!C===

```

```

Compute  $r^{(0)} = b - [A]x^{(0)}$ 
for  $i = 1, 2, \dots$ 
  solve  $[M]z^{(i-1)} = r^{(i-1)}$ 
   $\rho_{i-1} = r^{(i-1)} z^{(i-1)}$ 
  if  $i=1$ 
     $p^{(1)} = z^{(0)}$ 
  else
     $\beta_{i-1} = \rho_{i-1} / \rho_{i-2}$ 
     $p^{(i)} = z^{(i-1)} + \beta_{i-1} p^{(i)}$ 
  endif
   $q^{(i)} = [A]p^{(i)}$ 
   $\alpha_i = \rho_{i-1} / p^{(i)} q^{(i)}$ 
   $x^{(i)} = x^{(i-1)} + \alpha_i p^{(i)}$ 
   $r^{(i)} = r^{(i-1)} - \alpha_i q^{(i)}$ 
  check convergence  $|r|$ 
end

```

test.f: シリアル版 (10/10)

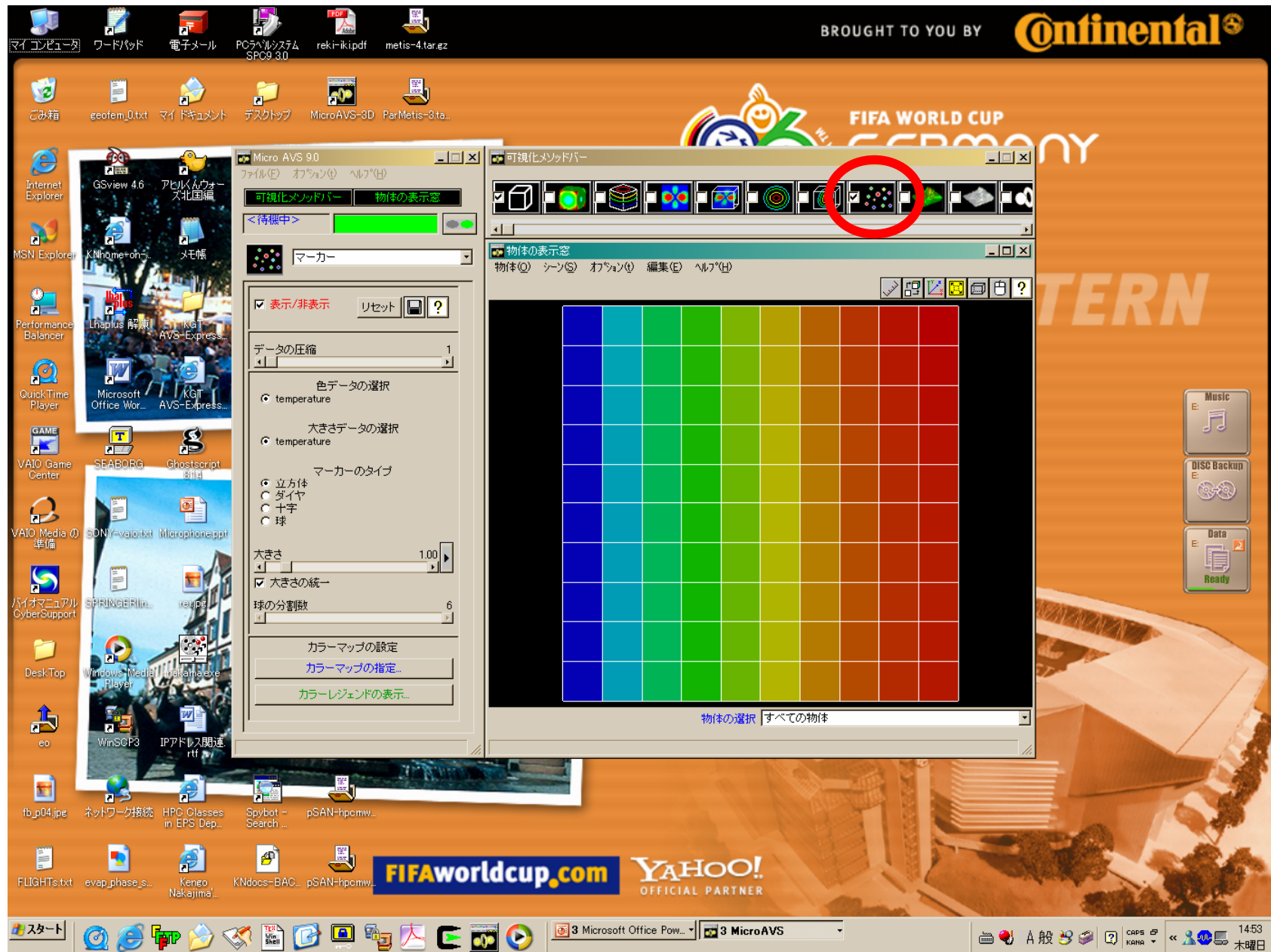
結果出力

```
!C
!C +-----+
!C | OUTPUT |
!C +-----+
!C===
      N1= 1
      N3= 3
!C
!C-- MESH
      open (22, file='sphere.fld', status='unknown')
      write (22,'(a)')      '# AVS field file'
      write (22,'(a,i5)') 'ndim=', N3
      write (22,'(a,i5)') 'dim1=', NX
      write (22,'(a,i5)') 'dim2=', NY
      write (22,'(a,i5)') 'dim3=', NZ
      write (22,'(a,i5)') 'nspace=', N3
      write (22,'(a,i5)') 'veclen=', N1
      write (22,'(a,i5)') 'data= float'
      write (22,'(a,i5)') 'field= uniform'
      write (22,'(a,i5)') 'label= temperature'
      write (22,'(a,i5)') 'variable 1 file=./spheredata filetype=ascii'
      close (22)
!C
!C-- RESULTS
      open (22, file='spheredata', status='unknown')
      do i= 1, N
        write (22,'(1pe16.6)') PHI(i)
      enddo
!C===
```

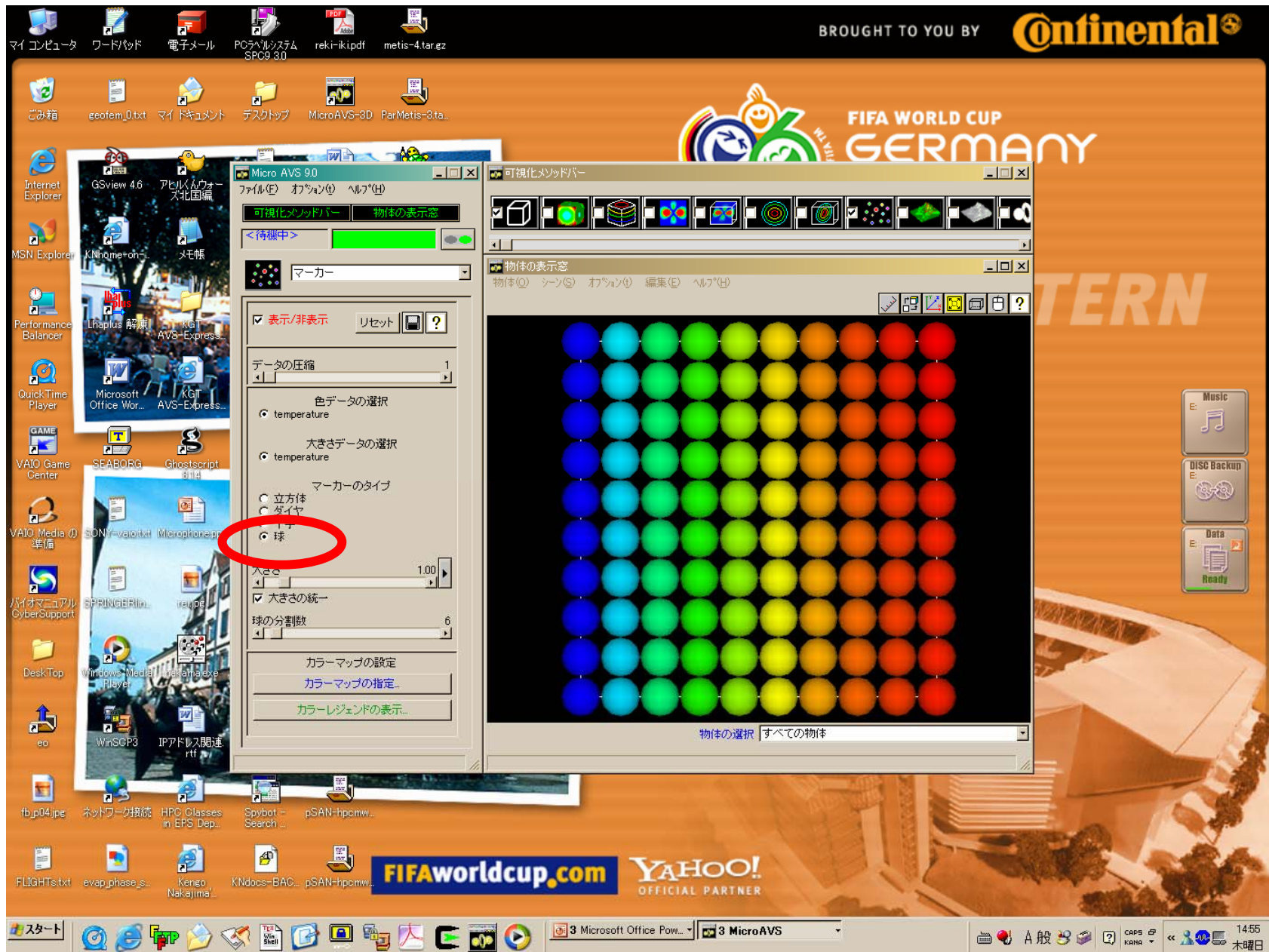
MicroAVSによる処理(1/4)



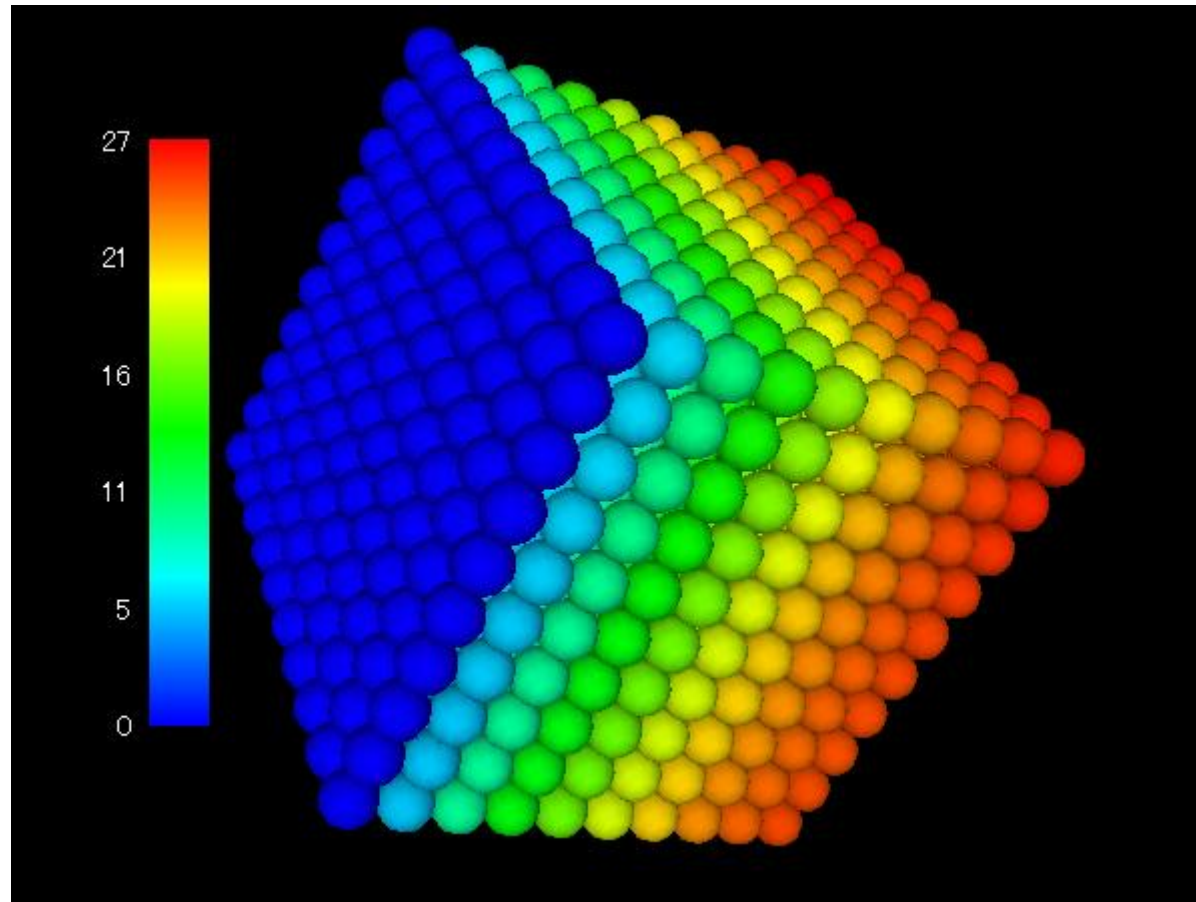
MicroAVSによる処理(2/4)



MicroAVSによる処理(3/4)



MicroAVSによる処理(4/4)

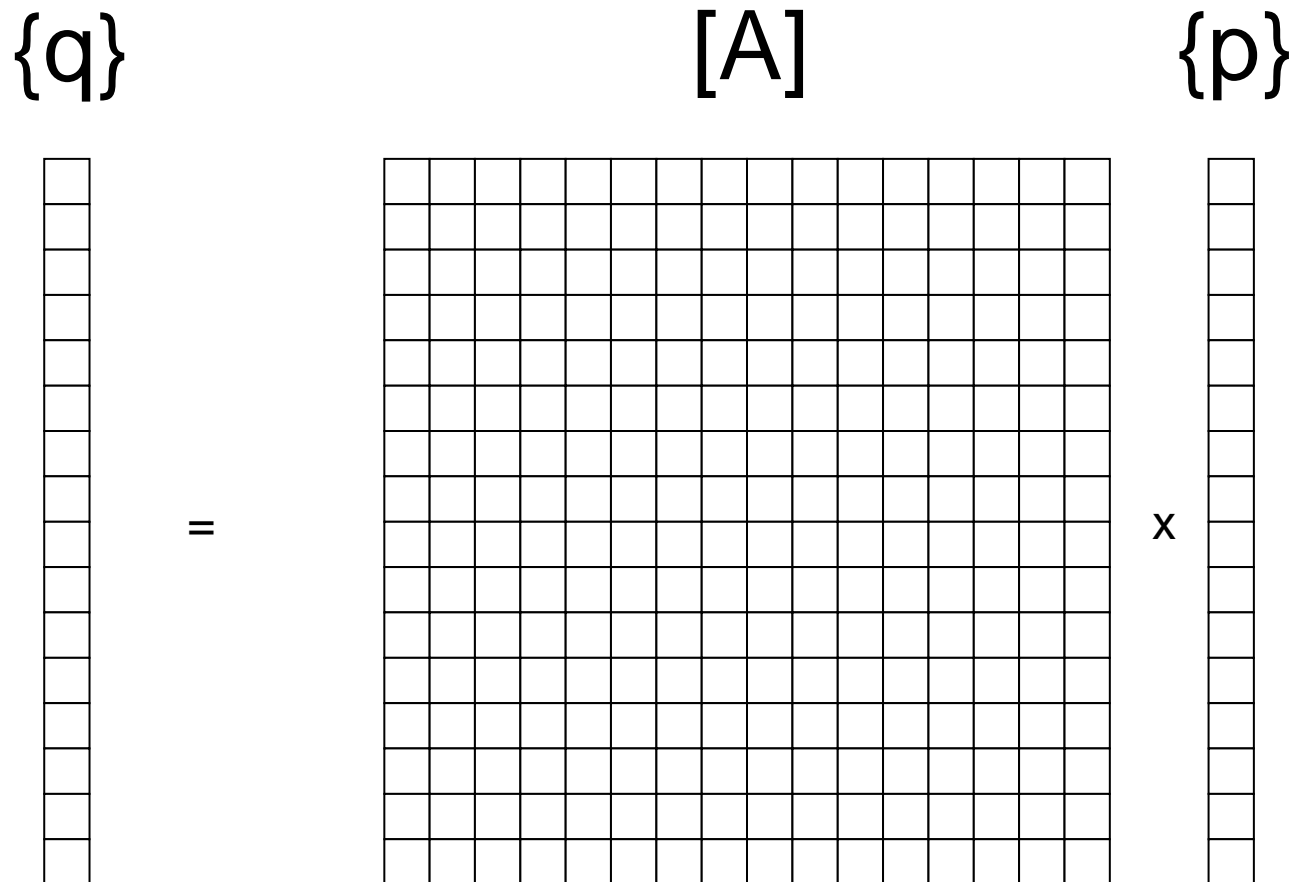


- 問題設定
- 1CPU用プログラムの解説
- **並列プログラムの解説**

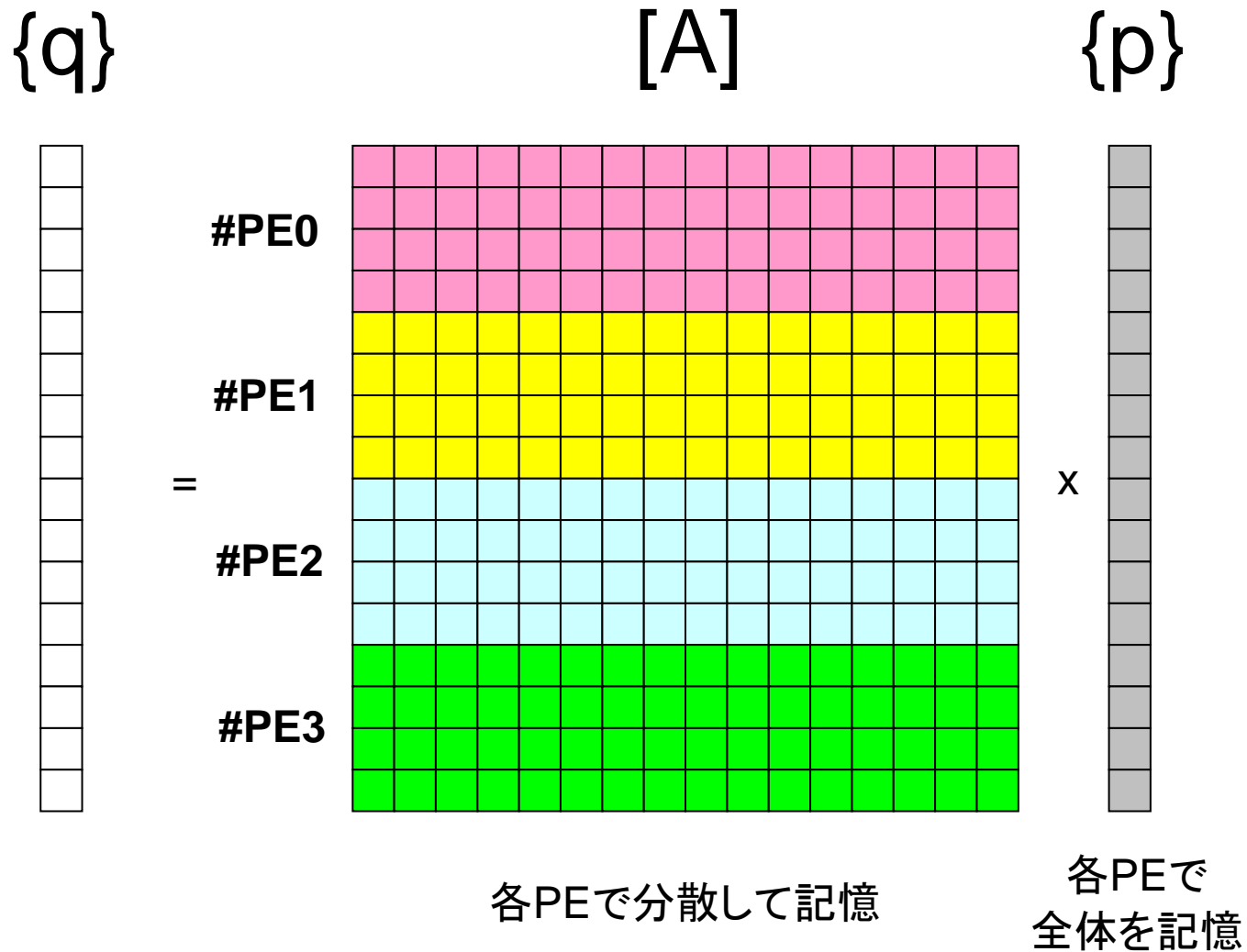
粒子間熱伝導コードの並列化

- 未知数を N とする。
- 有限要素法, 有限体積法に必要な記憶容量
 - 未知数ベクトル: $O(N)$
 - 係数マトリクス: $O(N)$
- 粒子間熱伝導コードに必要な記憶容量
 - 未知数ベクトル: $O(N)$
 - 係数マトリクス: $O(N^2)$: N の値は必然的に小さくなる
- 本手法では, 係数マトリクスが必要な記憶容量のほとんどを占めるため:
 - 未知数ベクトル, 形状については各PEが全体情報を記憶する: `eps_fvm`のときのような領域分割は不要。
 - 係数マトリクスを各PEに分散して記憶する。

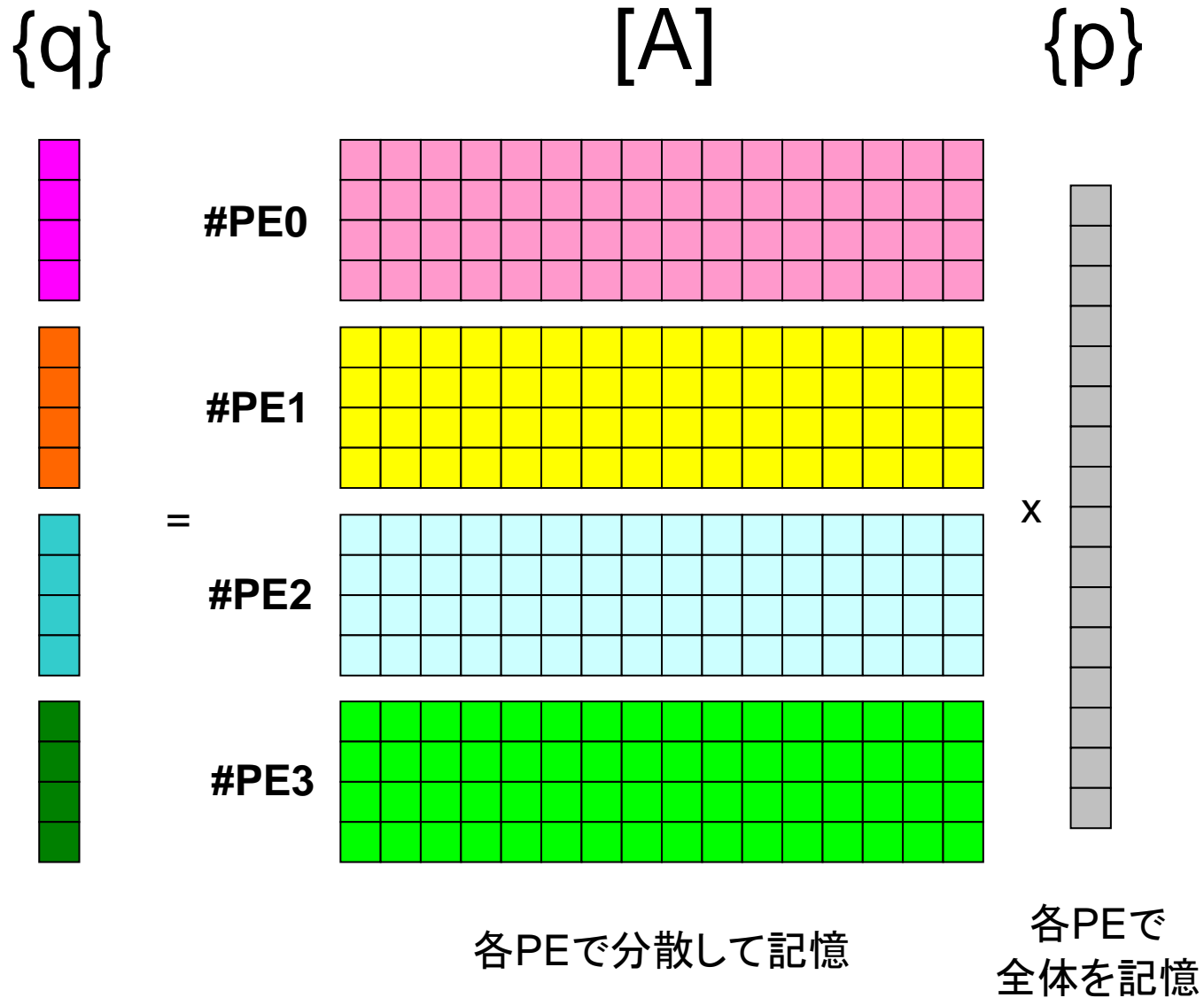
行列ベクトル積の例(1/5)



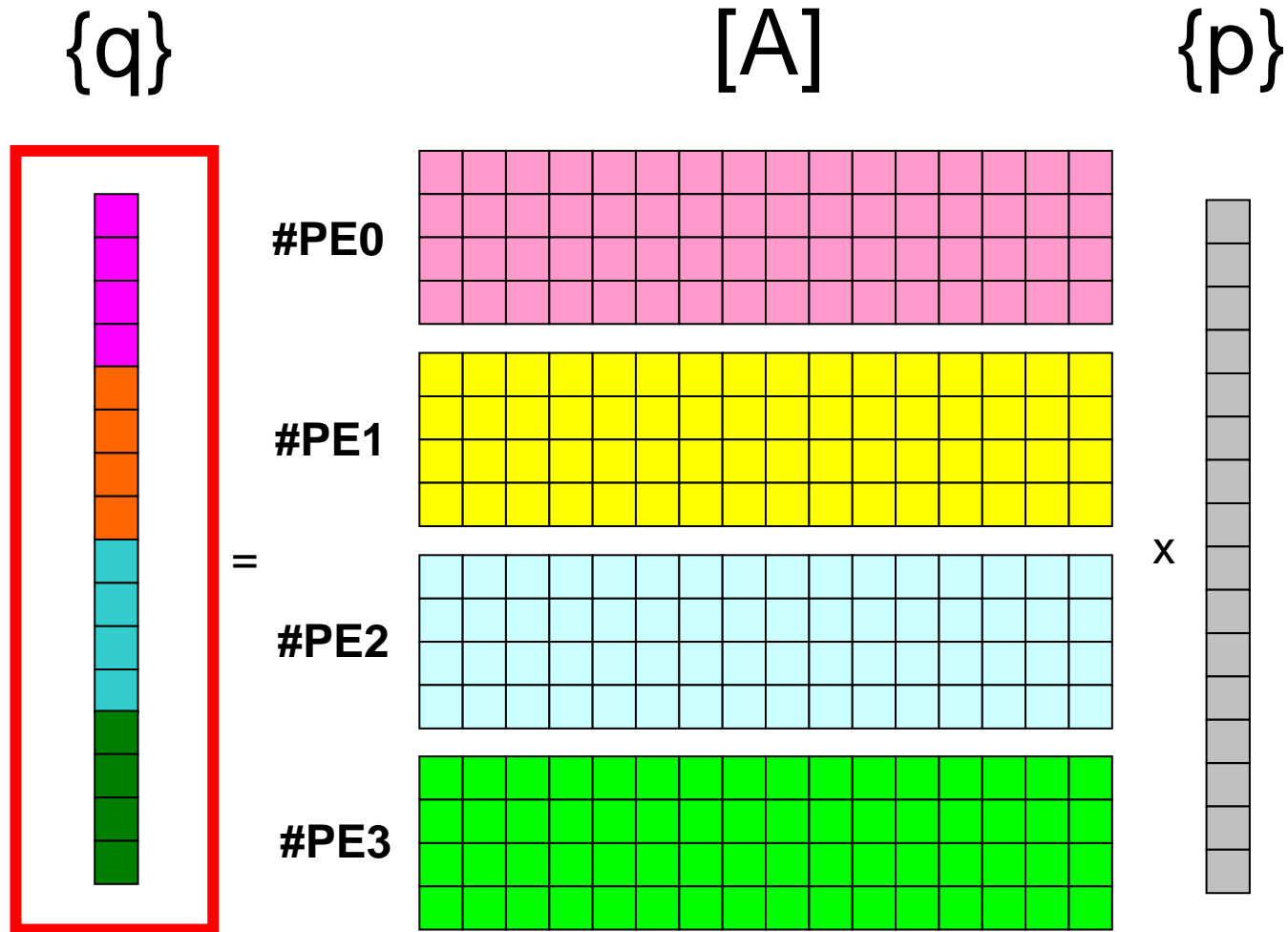
行列ベクトル積の例 (2/5)



行列ベクトル積の例 (3/5)



行列ベクトル積の例 (3/5)



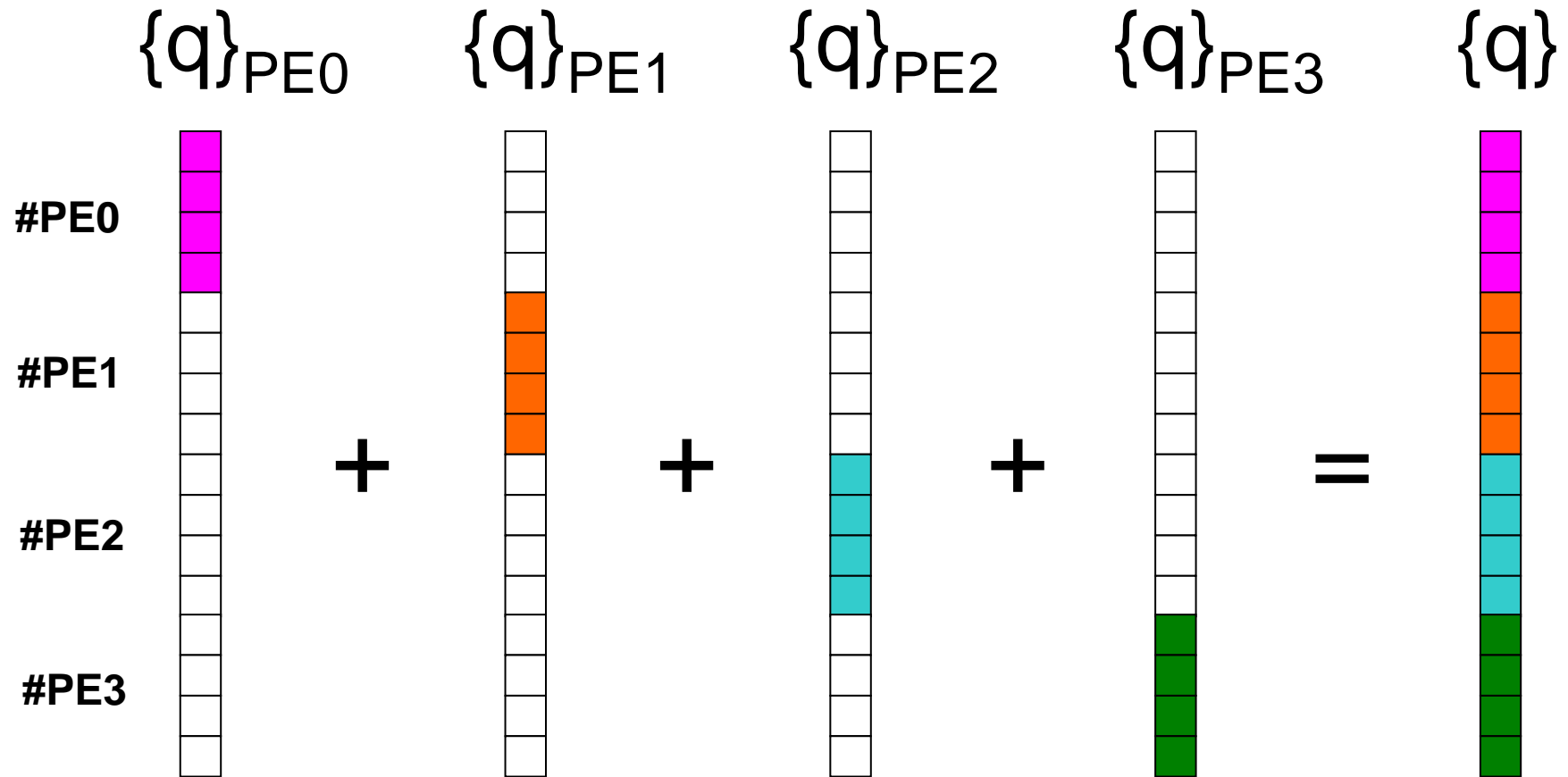
MPI_ALLREDUCE
ALLGATHERVで一つにまとめる

各PEで分散して記憶

各PEで
全体を記憶

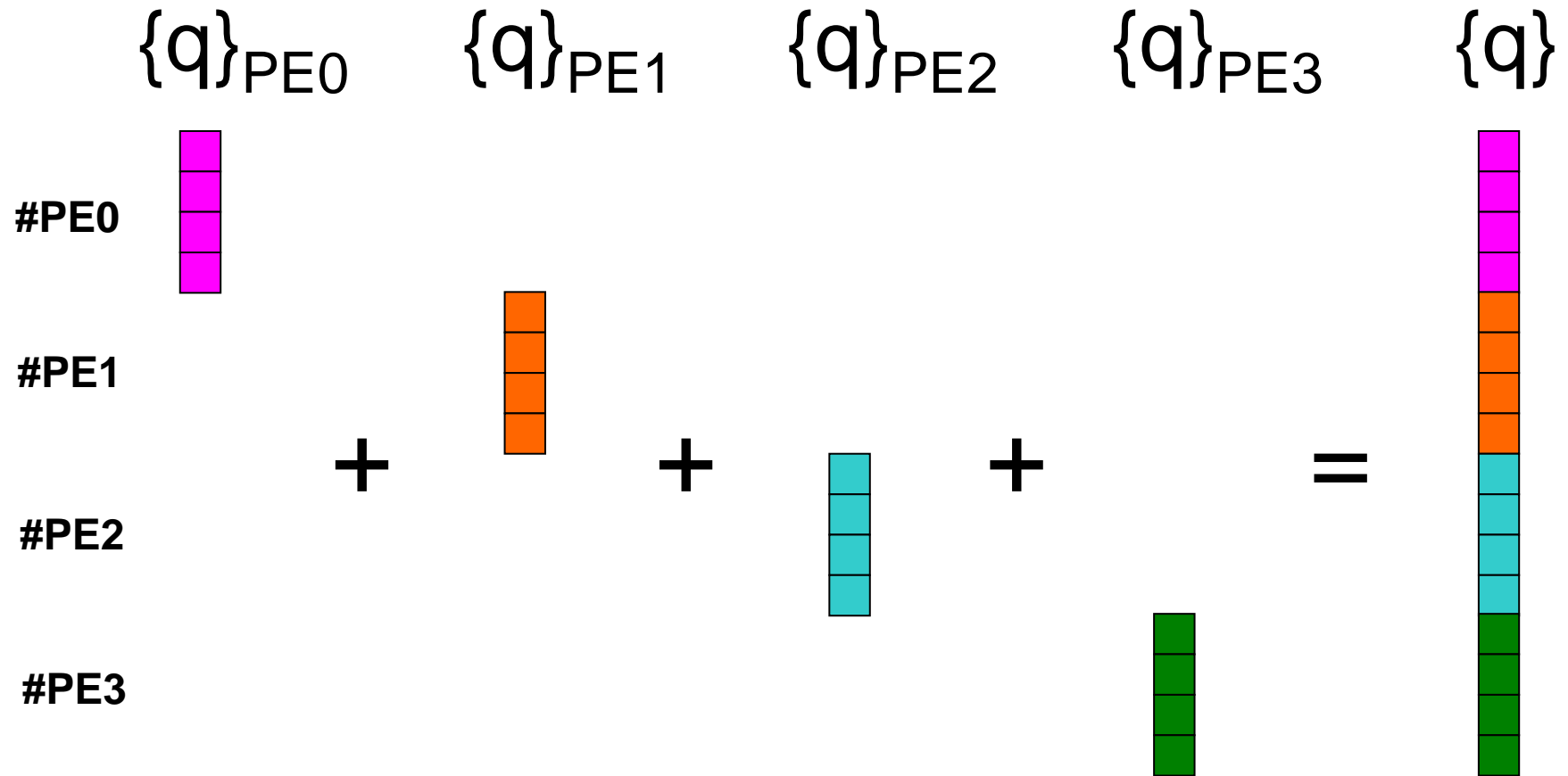
行列ベクトル積の例 (4/5)

MPI_ALLREDUCE使用 (白い部分は0)

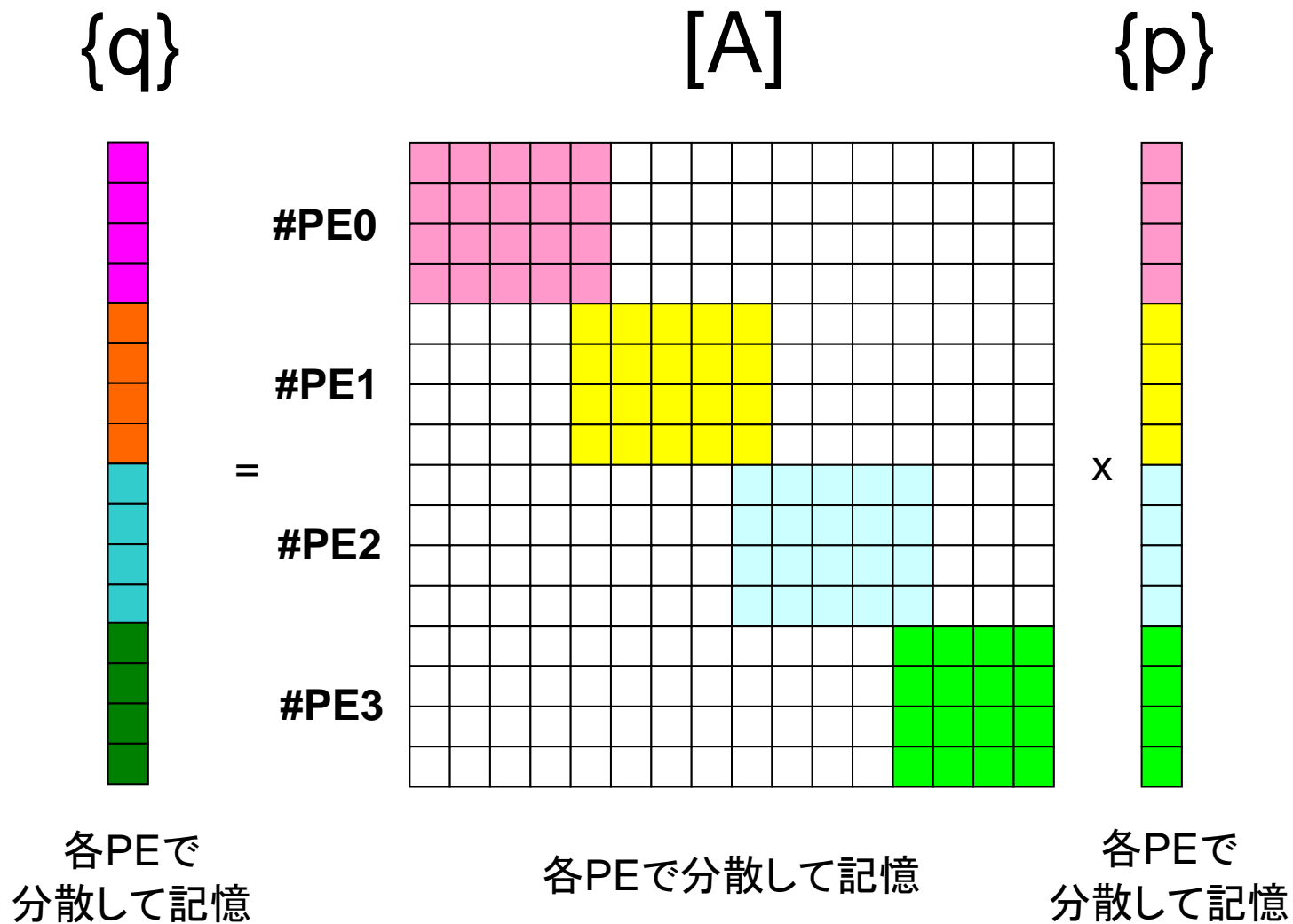


行列ベクトル積の例 (5/5)

MPI_ALLGATHERV 使用



行列ベクトル積：有限体積法等（疎行列）

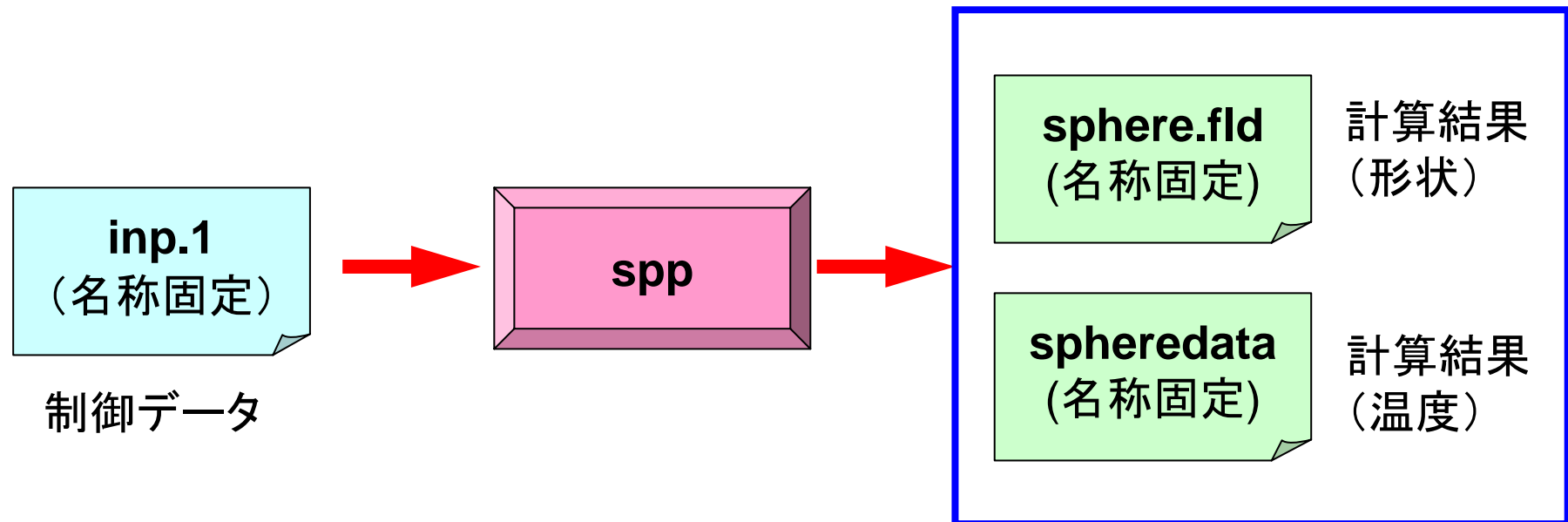


コンパイル, 実行

```
$> cd <$SPHERE>/C
$> mpicc -O3 testp.c -o spp
$> mpirun -np XX spp
$> ls -l sphere*
    sphere.fld    spheredata

$> cd <$SPHERE>/F
$> mpif90 -O3 testp.f -o spp
$> mpirun -np XX spp
$> ls -l sphere*
    sphere.fld    spheredata
```

spp: ファイル, データ



testp.f: パラレル版 (1/12)

初期設定①

```
implicit REAL*8 (A-H,O-Z)

include 'mpif.h'

real(kind=8) :: VOL, AREA, QVOL, COND0, COND, RADImax
real(kind=8) :: HCONV, T0, SURF, DEL, DEL0, coef1, coef2
real(kind=8), dimension(:) , allocatable :: XC, YC, ZC
real(kind=8), dimension(:,:) , allocatable :: AMAT
real(kind=8), dimension(:) , allocatable :: RHS
real(kind=8), dimension(:) , allocatable :: PHI
real(kind=8), dimension(:,:) , allocatable :: W

integer :: NX, NY, NZ, N
integer :: R, Z, P, Q, DD, WK

integer :: PETOT, PEsmptTOT, my_rank, errno
integer, dimension(:) , allocatable :: NElocal, AGVindex
integer, dimension(:) , allocatable :: PEon

!C
!C +-----+
!C | INIT |
!C +-----+
!C===
      call MPI_INIT      (ierr)
      call MPI_COMM_SIZE (MPI_COMM_WORLD, PETOT , ierr)
      call MPI_COMM_RANK (MPI_COMM_WORLD, my_rank , ierr)
```

testp.f: パラレル版 (2/12)

初期設定②: 同じ制御データ

```
open (11, file= 'inp1', status='unknown')
  read (11,*) NX, NY, NZ
  read (11,*) DX, DY, DZ
  read (11,*) VOL, AREA, QVOL, CONDO
  read (11,*) HCONV, T0, SURF
  read (11,*) RADImax
  read (11,*) coef1, coef2
close (11)
```

```
N= NX*NY*NZ
```

```
allocate (XC(N), YC(N), ZC(N))
```

```
S1_time= MPI_WTIME()
```

```
icou= 0
```

```
do k= 1, NZ
```

```
  do j= 1, NY
```

```
    do i= 1, NX
```

```
      icou= icou + 1
```

```
      XC(icou)= dfloat(i-1)*DX
```

```
      YC(icou)= dfloat(j-1)*DY
```

```
      ZC(icou)= dfloat(k-1)*DZ
```

```
    enddo
```

```
  enddo
```

```
enddo
```

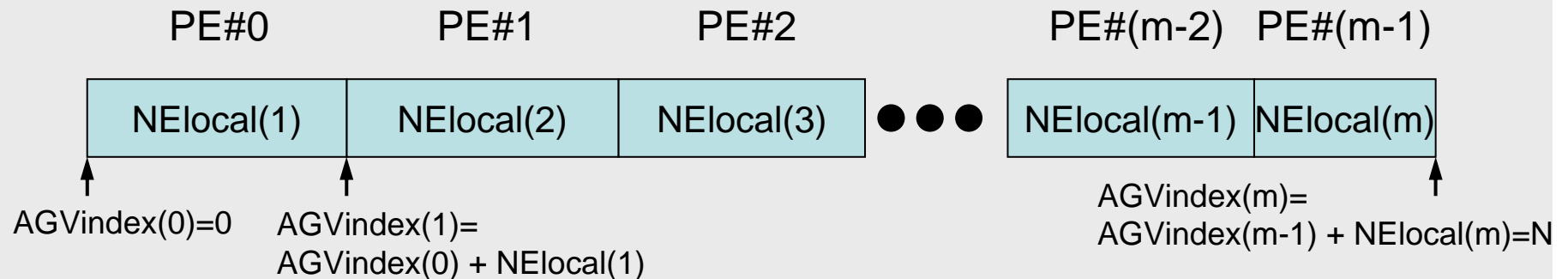
testp.f: パラレル版 (3/12)

初期設定③: ローカルデータ設定

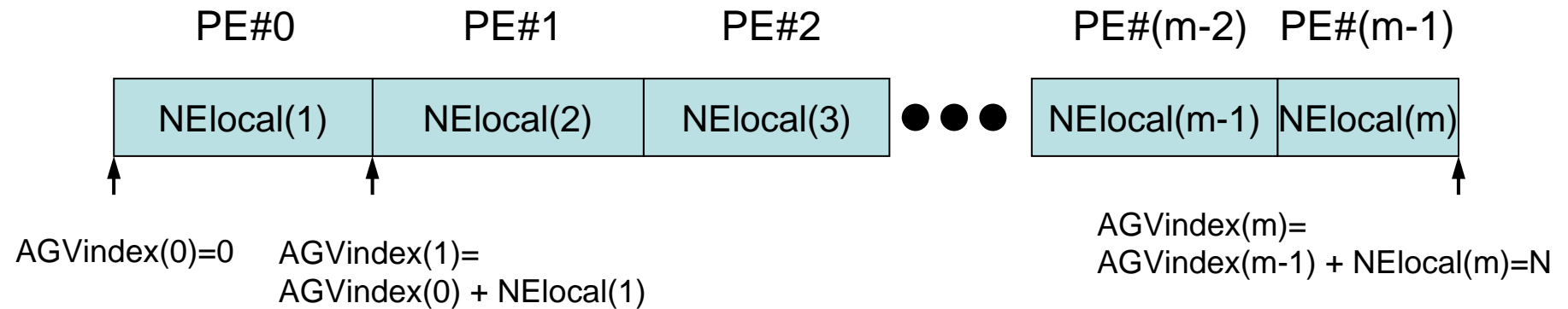
```
!C
!C-- LOCAL
  allocate (NElocal(PETOT), AGVindex(0:PETOT))
  allocate (PEon(N))

  NElocal = 0
  AGVindex= 0
  PEon     = -1

  NN= N / PETOT
  NElocal= NN
  NR= N - PETOT*NN
  do ip= 1, PETOT
    if (ip.le.NR) NElocal(ip)= NElocal(ip) + 1
    AGVindex(ip)= AGVindex(ip-1) + NElocal(ip)
  enddo
```



ローカルデータ生成



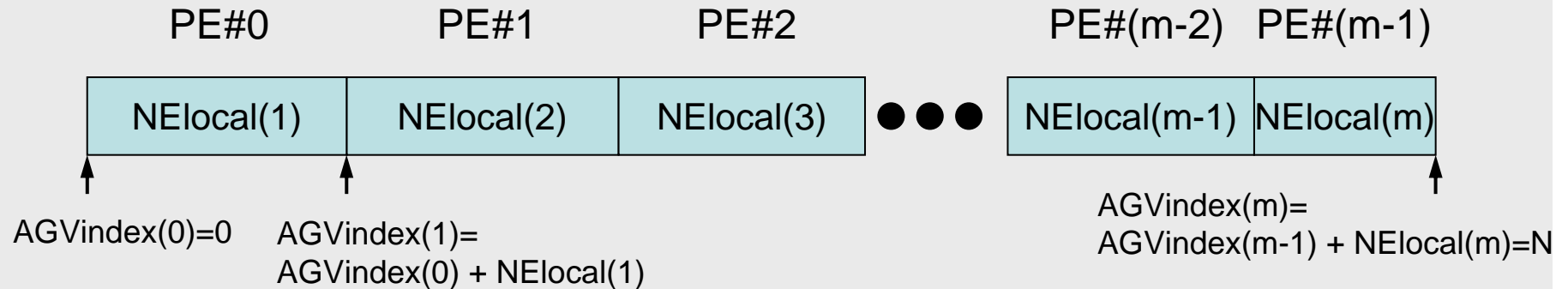
全体ベクトル	1 ~ N
局所ベクトル	1 ~ NElocal(my_rank+1)

testp.f: パラレル版 (3/12)

初期設定③: ローカルデータ設定

```
!C
!C-- LOCAL
  allocate (NElocal(PETOT), AGVindex(0:PETOT))
  allocate (PEon(N))

  NElocal = 0
  AGVindex= 0
  PEon     = -1
```



```
do ip= 1, PETOT
  do j= AGVindex(ip-1)+1, AGVindex(ip)
    PEon(j)= ip - 1
  enddo
enddo
```

```
!C===
```

オペレーションの並列化

FEM,FVM

```
do i= 1, N
  do j= 1, ICON(i)
    ...
  enddo
enddo
```



Nlocal= N/PETOT

FEM,FVM

```
do i= 1, Nlocal
  do j= 1, ICON(i)
    ...
  enddo
enddo
```

本手法

```
do i= 1, N
  do j= 1, N
    ...
  enddo
enddo
```

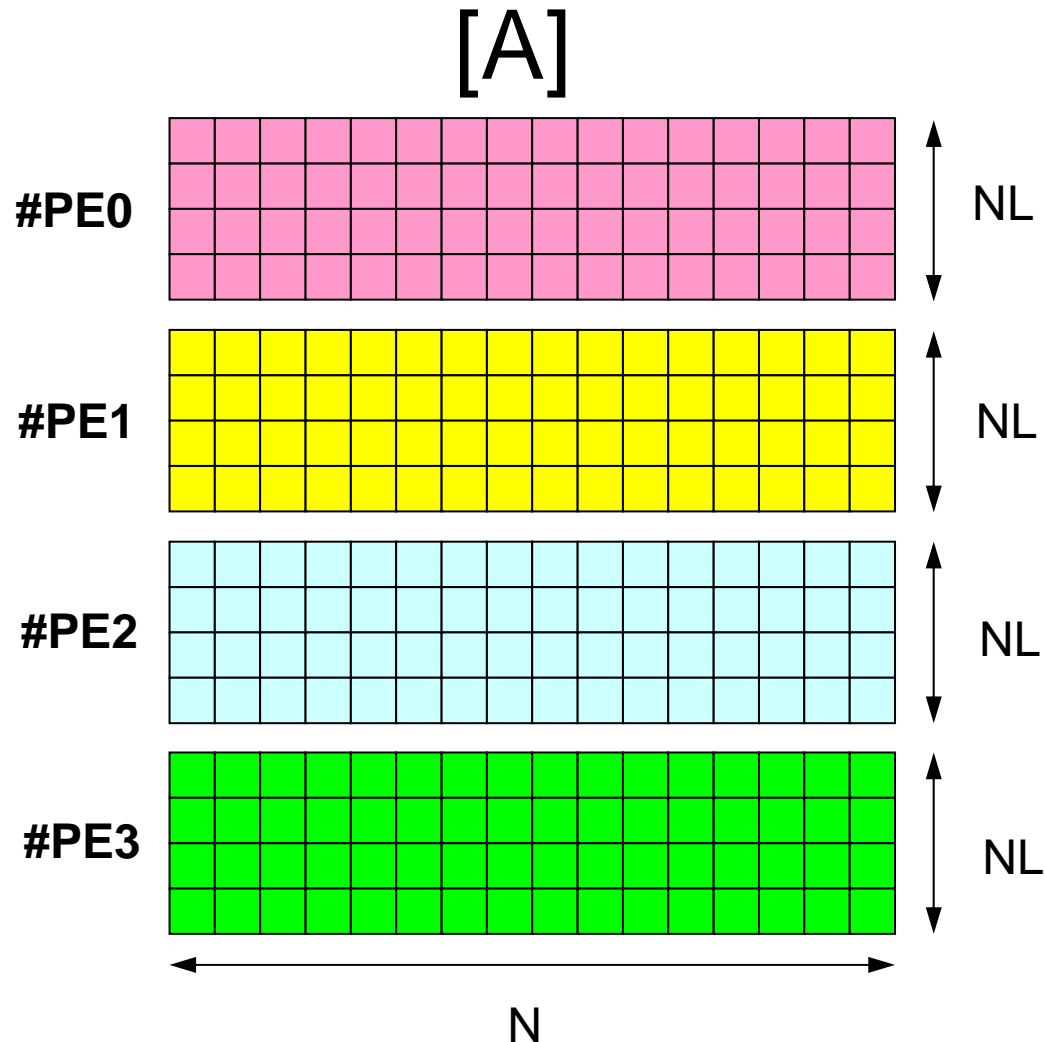


Nlocal= N/PETOT

本手法

```
do i= 1, Nlocal
  do j= 1, N
    ...
  enddo
enddo
```


係数行列：各PEで独立に計算，格納

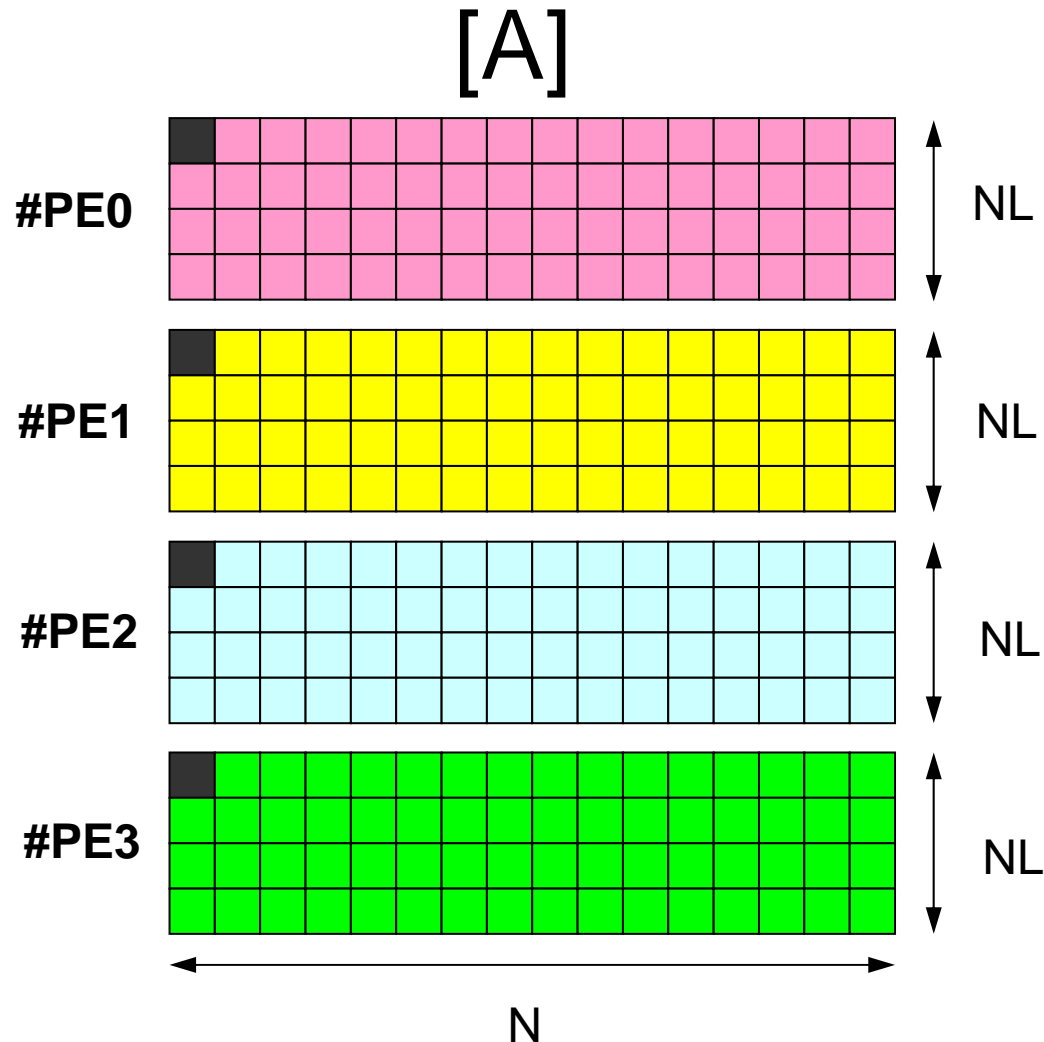


$A(NL, N)$

NL は各PEで異なる可能性
がある。

行に関しては局所番号
列に関しては全体番号

係数行列：各PEで独立に計算，格納



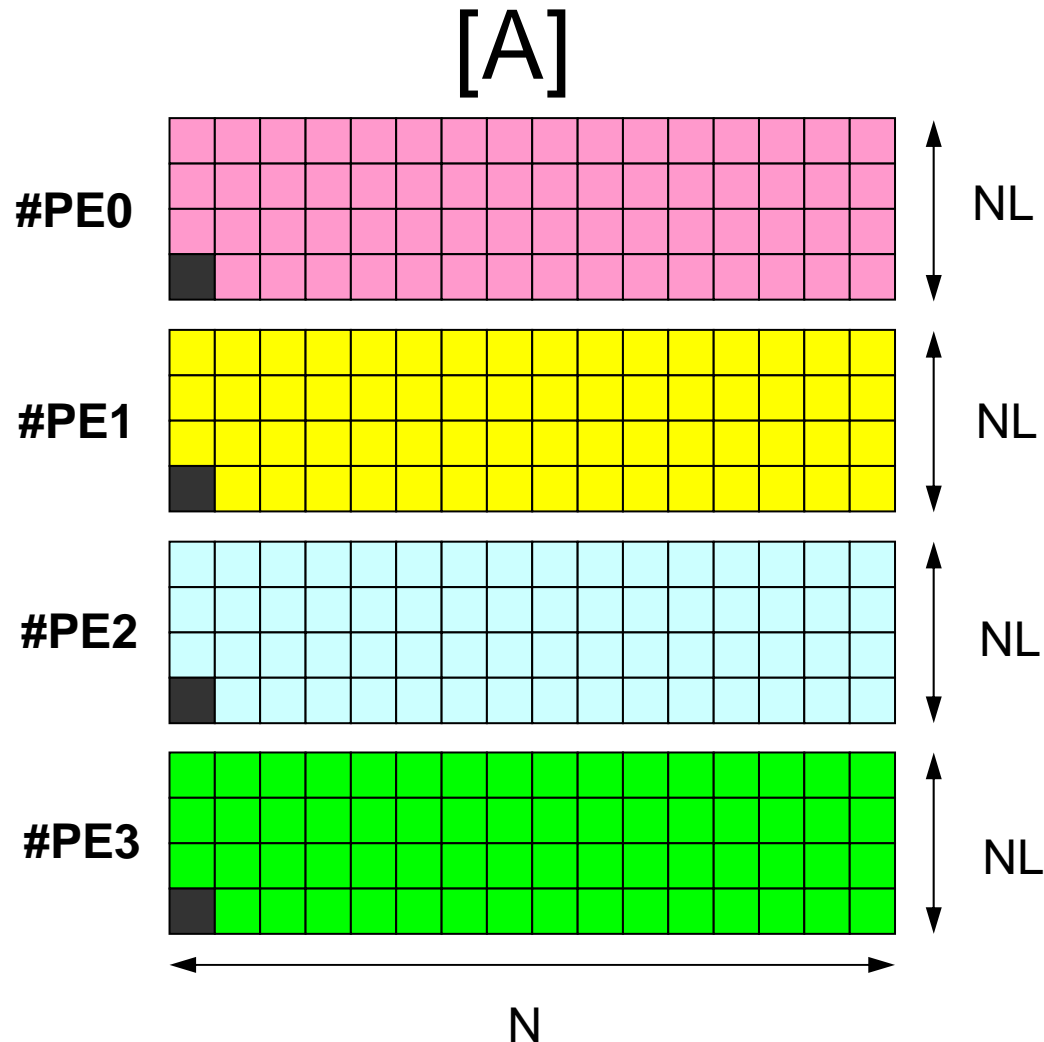
$A(NL, N)$

NLは各PEで異なる可能性
がある。

行に関しては局所番号
列に関しては全体番号

$A(1, 1)$

係数行列：各PEで独立に計算，格納



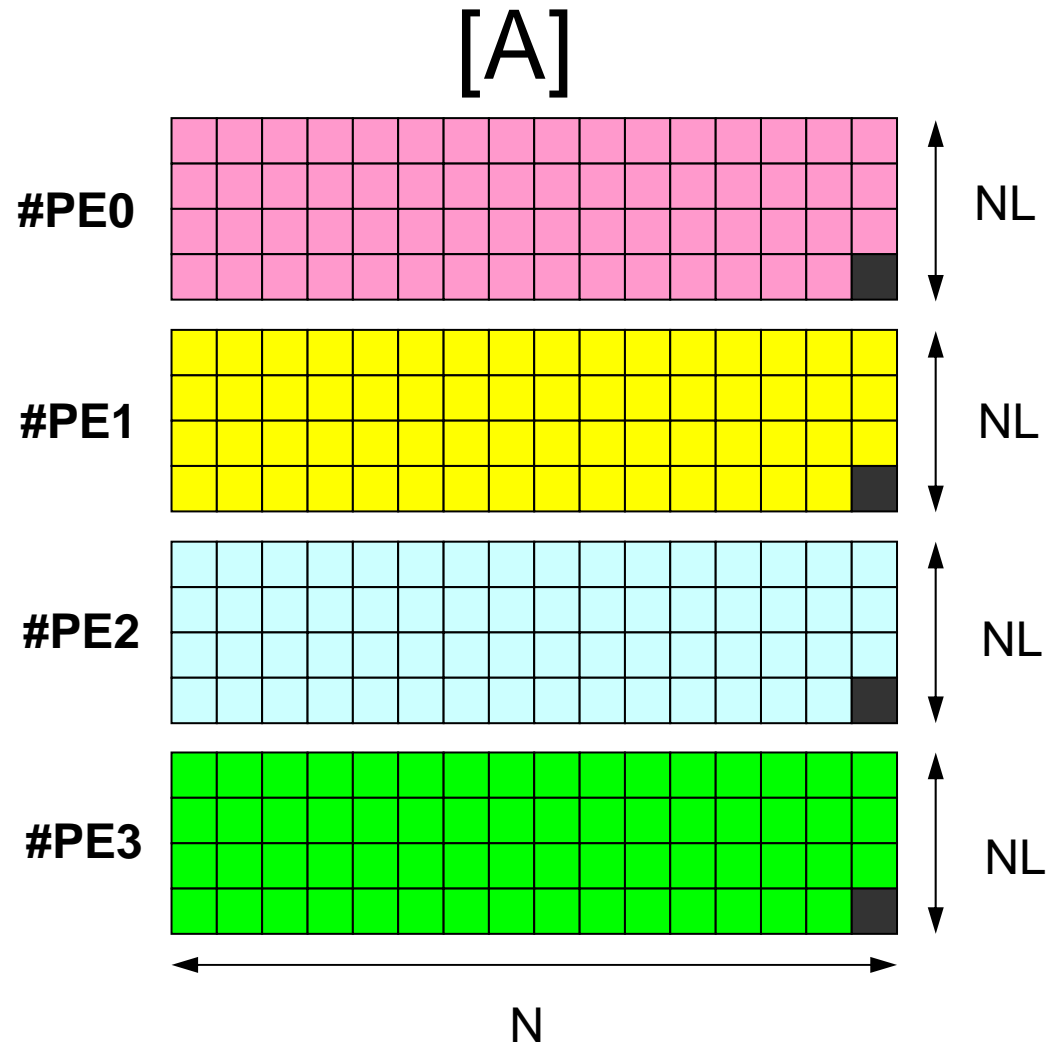
$A(NL, N)$

NLは各PEで異なる可能性
がある。

行に関しては局所番号
列に関しては全体番号

$A(NL, 1)$

係数行列：各PEで独立に計算，格納



$A(NL, N)$

NL は各PEで異なる可能性
がある。

行に関しては局所番号
列に関しては全体番号

$A(NL, N)$

testp.f: パラレル版 (4/12)

マトリクス生成: 熱伝導部分

```

!C
!C +-----+
!C | MATRIX |
!C +-----+
!C===
      allocate (AMAT(NElocal(my_rank+1),N), RHS(N))

      AMAT= 0.d0
      RHS = 0.d0
      do i0= 1, NElocal(my_rank+1)
        i= i0 + AGVindex(my_rank)
        do j= 1, N
          if (j.ne.i) then
            DEL= dsqrt((XC(i)-XC(j))**2 + (YC(i)-YC(j))**2
&
            + (ZC(i)-ZC(j))**2)
&
            if (DEL.le.RADImax) then
              COND= COND0/(10.d0**dmin1(DEL,20.d0))
              coef= COND*AREA / DEL
              AMAT(i0,j)= coef
              AMAT(i0,i)= AMAT(i0,i) - coef
            endif
          endif
        enddo
      enddo

```

i0: 局所番号
i : 全体番号

testp.f: パラレル版 (5/12)

マトリクス生成: 体積発熱: シリアルと同じ

```
do i= 1, N
  DEL= dsqrt(XC(i)**2 + YC(i)**2 + ZC(i)**2)
  RHS(i)= -QVOL*(coef1*VOL + coef2*DEL*VOL)
enddo
```

```
i= 1
do k= 1, NZ
do j= 1, NY
  ic= (k-1)*NX*NY + (j-1)*NX + i
  ip= PEon(ic)
  if (my_rank.eq.ip) then
    ic0= ic - AGVindex(ip)
    AMAT(ic0,ic)= -HCONV*SURF + AMAT(ic0,ic)
  endif
  RHS (ic )= -HCONV*SURF*T0 + RHS (ic)
enddo
enddo
```

```
!C===
```

```
S2_time= MPI_WTIME()
```

testp.f: パラレル版 (5/12)

マトリクス生成: 対流熱伝達

```
do i= 1, N
  DEL= dsqrt(XC(i)**2 + YC(i)**2 + ZC(i)**2)
  RHS(i) = -QVOL*(coef1*VOL + coef2*DEL*VOL)
enddo

i= 1
do k= 1, NZ
do j= 1, NY
  ic= (k-1)*NX*NY + (j-1)*NX + i
  ip= PEon(ic)
  if (my_rank.eq.ip) then
    ic0= ic - AGVindex(ip)
    AMAT(ic0,ic) = -HCONV*SURF + AMAT(ic0,ic)
  endif
  RHS (ic ) = -HCONV*SURF*T0 + RHS (ic)
enddo
enddo

!C===
S2_time= MPI_WTIME()
```

ic0: 局所番号
ic: 全体番号

testp.f: パラレル版 (6/12)

CG法①

```

!C
!C +-----+
!C | CG iterations |
!C +-----+
!C===
      EPS= 1.d-08
      allocate (W(N,5), PHI(N))

      NEL= NElocal(my_rank+1)

      W  = 0.d0
      PHI= 0.d0

      R = 1
      Z = 2
      Q = 2
      P = 3
      DD= 4
      WK= 5

```

```

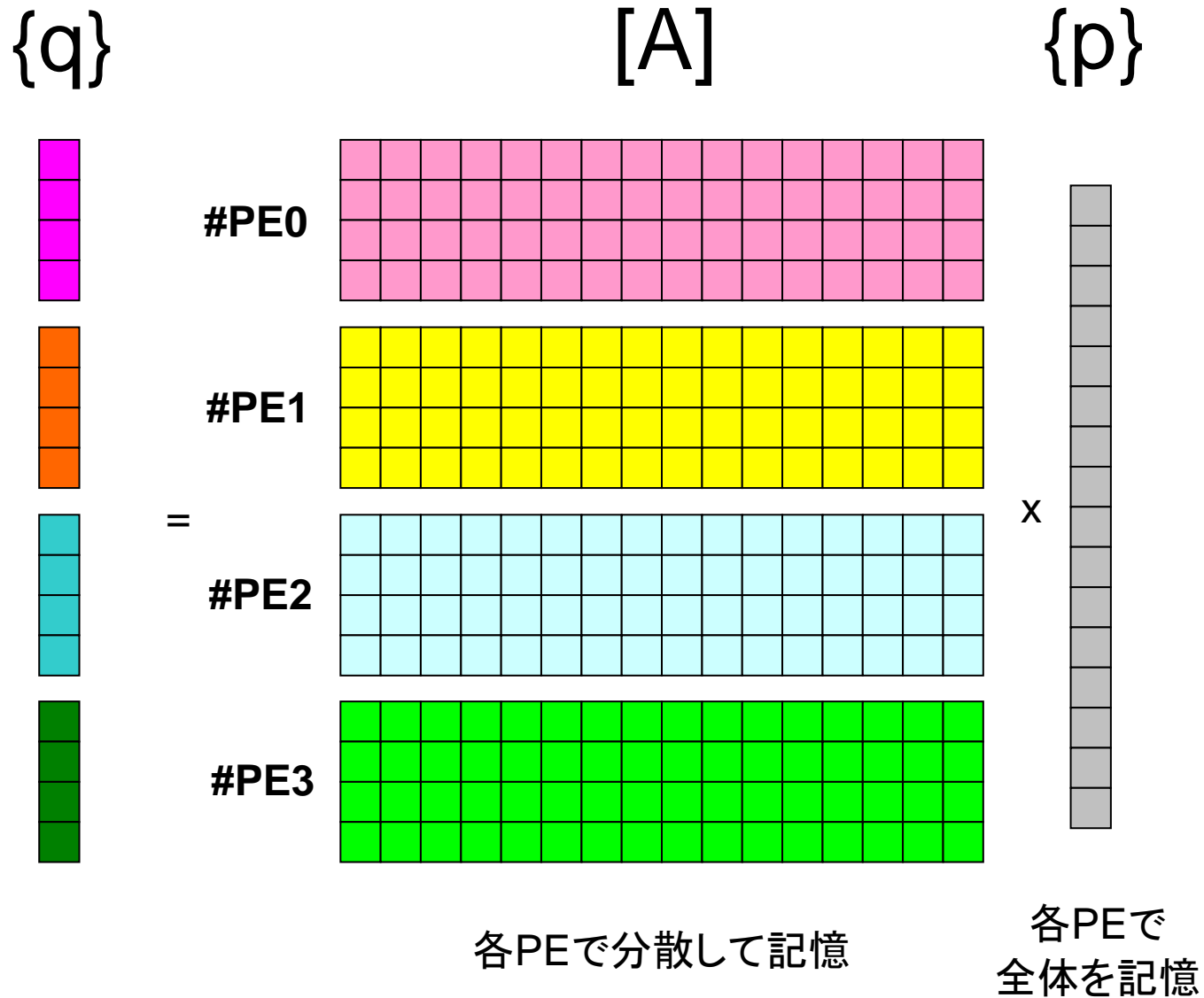
Compute  $r^{(0)} = b - [A]x^{(0)}$ 
for  $i = 1, 2, \dots$ 
  solve  $[M]z^{(i-1)} = r^{(i-1)}$ 
   $\rho_{i-1} = r^{(i-1)} z^{(i-1)}$ 
  if  $i=1$ 
     $p^{(1)} = z^{(0)}$ 
  else
     $\beta_{i-1} = \rho_{i-1} / \rho_{i-2}$ 
     $p^{(i)} = z^{(i-1)} + \beta_{i-1} p^{(i-1)}$ 
  endif
   $q^{(i)} = [A]p^{(i)}$ 
   $\alpha_i = \rho_{i-1} / p^{(i)} q^{(i)}$ 
   $x^{(i)} = x^{(i-1)} + \alpha_i p^{(i)}$ 
   $r^{(i)} = r^{(i-1)} - \alpha_i q^{(i)}$ 
  check convergence  $|r|$ 
end

```


CG法(密行列)の並列化

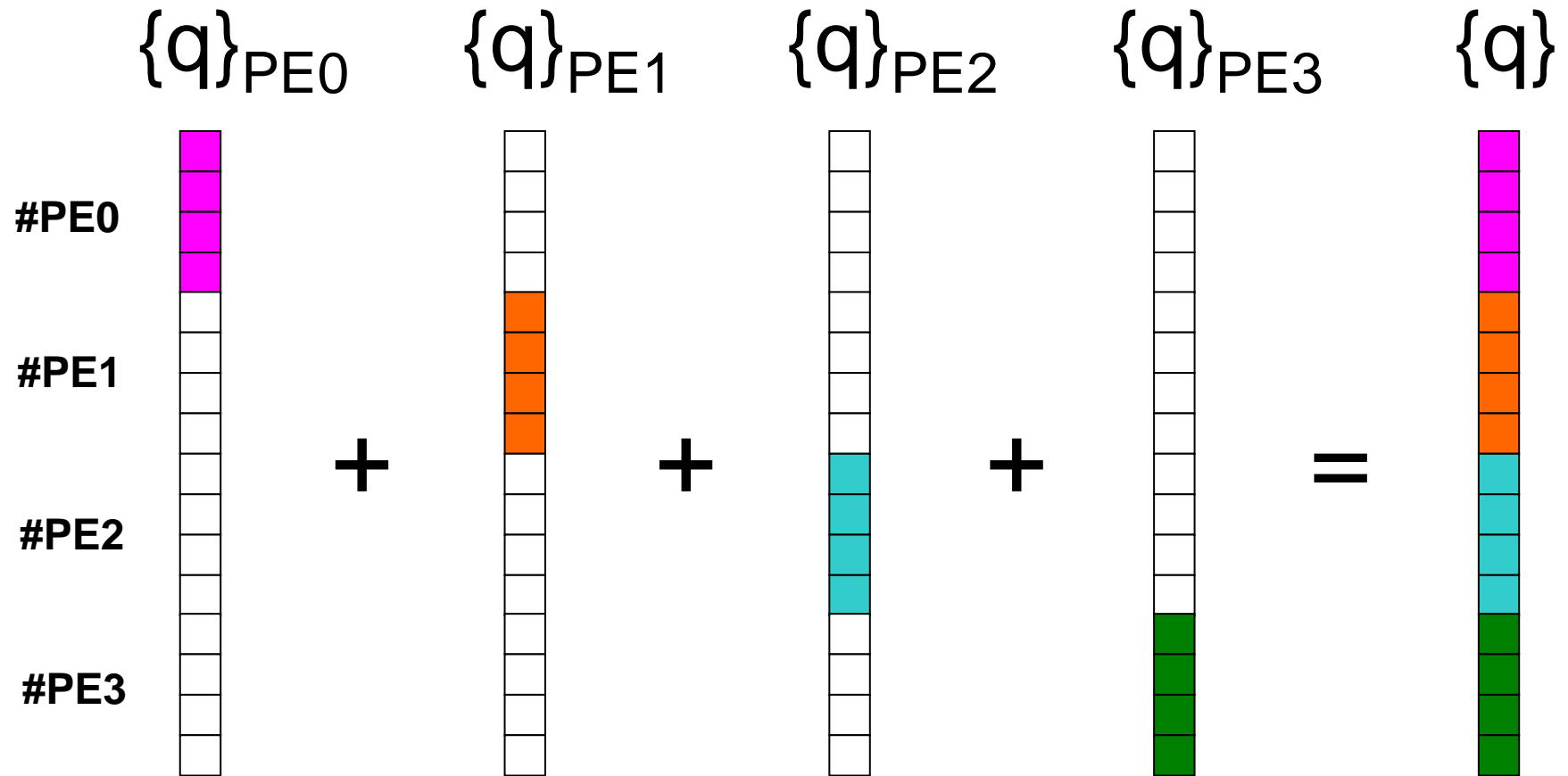
- 計算量のオーダー
 - 行列ベクトル積 N^2
 - 前処理(対角スケーリング) N
 - 内積 N
 - DAXPY($\{y\} = a\{x\} + \{y\}$) N
- N がある程度大きくなると、行列ベクトル積が占める量が圧倒的になる
 - 行列ベクトル積の部分のみ並列化
 - 他は並列化しない(各PEで同じ計算を1~ N で実施)
 - 局所データを使用して並列に計算することも可能であるが、計算量に比べて通信オーバーヘッドの方が概して大きくなる。

行列ベクトル積 (1/2)



行列ベクトル積 (2/2)

MPI_ALLREDUCE使用 (白い部分は0)



testp.f: パラレル版 (7/12)

CG法②: 行列の対角成分の逆数の計算

```

do i0= 1, NEL
  i= i0 + AGVindex(my_rank)
  W(i,DD)= 1.d0/AMAT(i0,i)
enddo

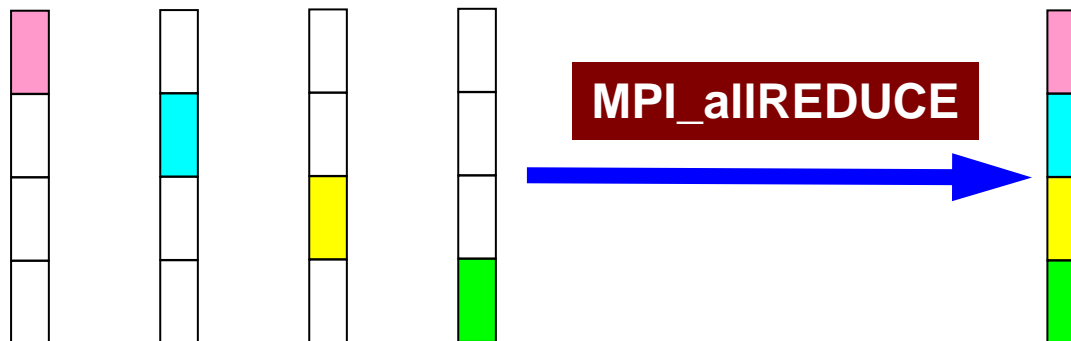
do i= 1, N
  W(i,WK)= 0.d0
enddo

call MPI_allREDUCE
&      (W(1,DD), W(1,WK), N, MPI_DOUBLE_PRECISION, MPI_SUM,
&      MPI_COMM_WORLD, ierr)

do i= 1, N
  W(i,DD)= W(i,WK)
enddo

```

PE#0 PE#1 PE#2 PE#3



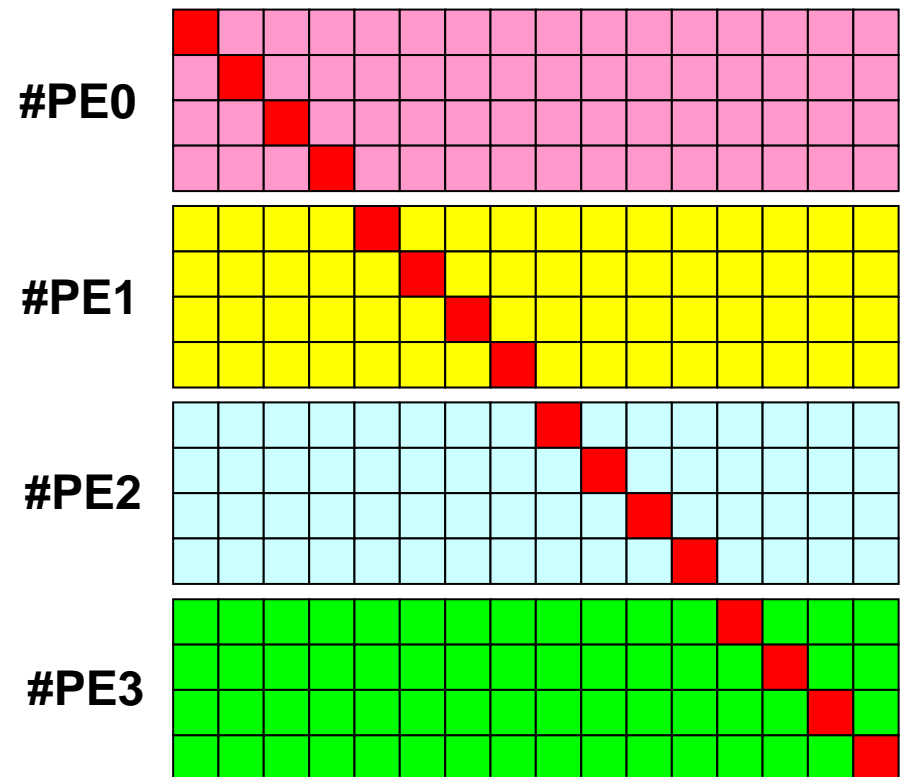
各PEで担当部分計算(白い部分0)

行列の対角成分の逆数

- 前処理については各PEで以下のような計算を実施したい。

```
do i= 1, N
  W(i,Z) = W(i,DD) * W(i,R)
enddo
```

- しかし、係数行列を右のように分散して覚えているので、「対角成分」は各PEに分散して記憶されている。
 - 従って、各PEで計算した $W(i,DD)$ を MPI_ALLREDUCE している。



testp.f: パラレル版 (8/12)

CG法③

```

!C
!C-- {r0}= {b} - [A]{xini} |
  do i0= 1, NEL
    i= i0 + AGVindex(my_rank)
    W(i,R)= RHS(i)
  enddo

  do j= 1, N
    XX= PHI(j)
    W(j,WK)= 0.d0
    do i0= 1, NEL
      i= i0 + AGVindex(my_rank)
      W(i,R)= W(i,R) - AMAT(i0,j) * XX
    enddo
  enddo

  call MPI_allREDUCE
&      (W(1,R), W(1,WK), N, MPI_DOUBLE_PRECISION, MPI_SUM,
&      MPI_COMM_WORLD, ierr)

  do i= 1, N
    W(i,R)= W(i,WK)
  enddo

  BNRM2= 0.0D0
  do i= 1, N
    BNRM2 = BNRM2 + RHS(i)**2
  enddo

```

The diagram illustrates the parallelization of the CG method. It shows four processors (#PE0, #PE1, #PE2, #PE3) each with a grid of work. #PE1's grid is highlighted with a red box, and a red box on the right indicates a reduction operation. A vertical bar on the left shows the distribution of work across processors.

testp.f: パラレル版 (9/12)

CG法④

```
!C*****
      do iter= 1, N
!C
!C-- {z}= [Minv]{r}
      do i= 1, N
          W(i,Z)= W(i,DD) * W(i,R)
      enddo
!C
!C-- RHO= {r}{z}
      RHO= 0.d0
      do i= 1, N
          RHO= RHO + W(i,R)*W(i,Z)
      enddo
!C
!C-- {p} = {z} if      ITER=1
!C  BETA= RHO / RHO1  otherwise

      if ( iter.eq.1 ) then
          do i= 1, N
              W(i,P)= W(i,Z)
          enddo
      else
          BETA= RHO / RHO1
          do i= 1, N
              W(i,P)= W(i,Z) + BETA*W(i,P)
          enddo
      endif
endif
```


testp.f: パラレル版 (10/12)

CG法⑤

```

!C
!C-- {q} = [A]{p}

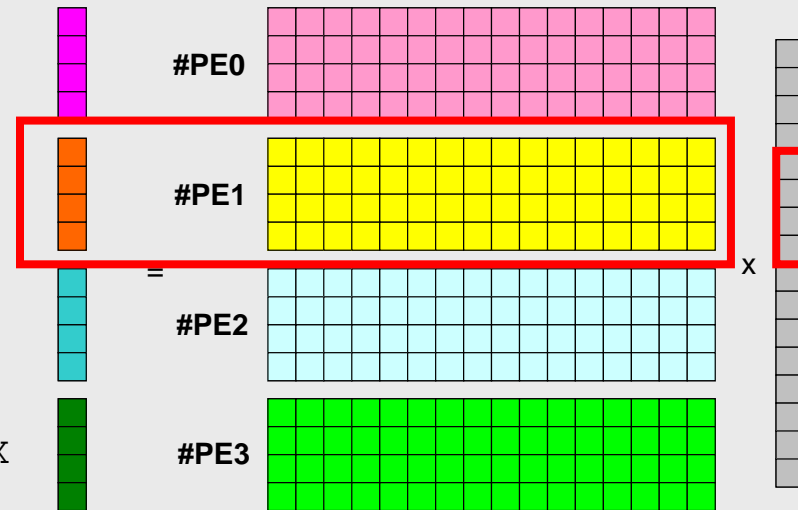
do i= 1, N
  W(i,Q) = 0.d0
enddo

do j= 1, N
  XX = W(j,P)
  W(j,WK) = 0.d0
  do i0= 1, NEL
    i = i0 + AGVindex(my_rank)
    W(i,Q) = W(i,Q) + AMAT(i0,j) * XX
  enddo
enddo

call MPI_allREDUCE
&      (W(1,Q), W(1,WK), N, MPI_DOUBLE_PRECISION, MPI_SUM,
&      MPI_COMM_WORLD, ierr)

do i= 1, N
  W(i,Q) = W(i,WK)
enddo

```



testp2.f: MPI_Allgatherv 使用

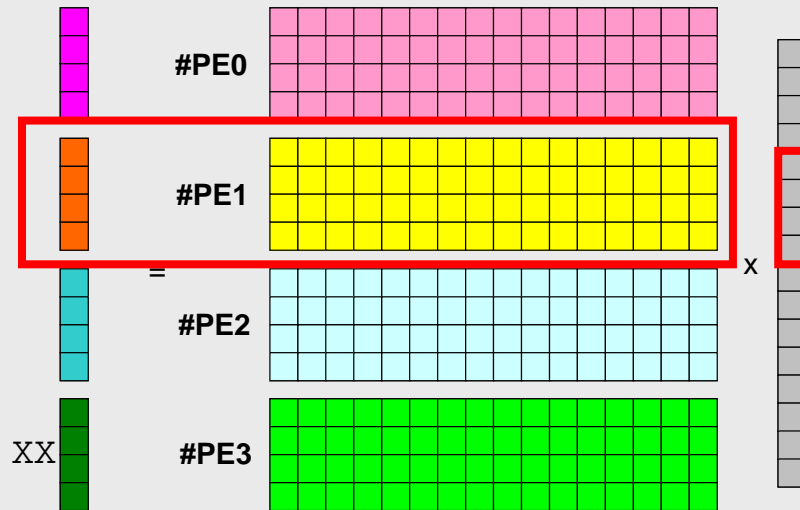
{q} = [A]{p}: 少し速い: ゼロクリア少ない

```
!C
!C-- {q} = [A]{p}
```

```
do i0= 1, NEL
  W(i0,WK) = 0.d0
enddo
```

```
do j= 1, N
  XX= W(j,P)
  do i0= 1, NEL
    W(i0,WK) = W(i0,WK) + AMAT(i0,j) * XX
  enddo
enddo
```

```
call MPI_allGATHERv
& (W(1,WK), NEL, MPI_DOUBLE_PRECISION, &
& W(1,Q), NELocal, AGVindex(0), MPI_DOUBLE_PRECISION, &
& MPI_COMM_WORLD, ierr)
```



testp.f: パラレル版 (11/12)

CG法⑥

```

!C
!C-- ALPHA= RHO / {p}{q}
      C1= 0.d0
      do i= 1, N
        C1= C1 + W(i,P)*W(i,Q)
      enddo
      ALPHA= RHO / C1

!C
!C-- {x}= {x} + ALPHA*{p}
!C   {r}= {r} - ALPHA*{q}
      do i= 1, N
        PHI(i) = PHI(i) + ALPHA * W(i,P)
        W (i,R)= W(i,R) - ALPHA * W(i,Q)
      enddo

      DNRM2 = 0.0
      do i= 1, N
        DNRM2= DNRM2 + W(i,R)**2
      enddo

      RESID= dsqrt(DNRM2/BNRM2)

      if ( RESID.le.EPS) goto 900
      RHO1 = RHO
    enddo
!C*****
  900 continue
!C===

```

testp.f: パラレル版 (12/12)

結果出力

```
      if (my_rank.eq.0) then
!C
!C +-----+
!C | OUTPUT |
!C +-----+
!C===
      N1= 1
      N3= 3

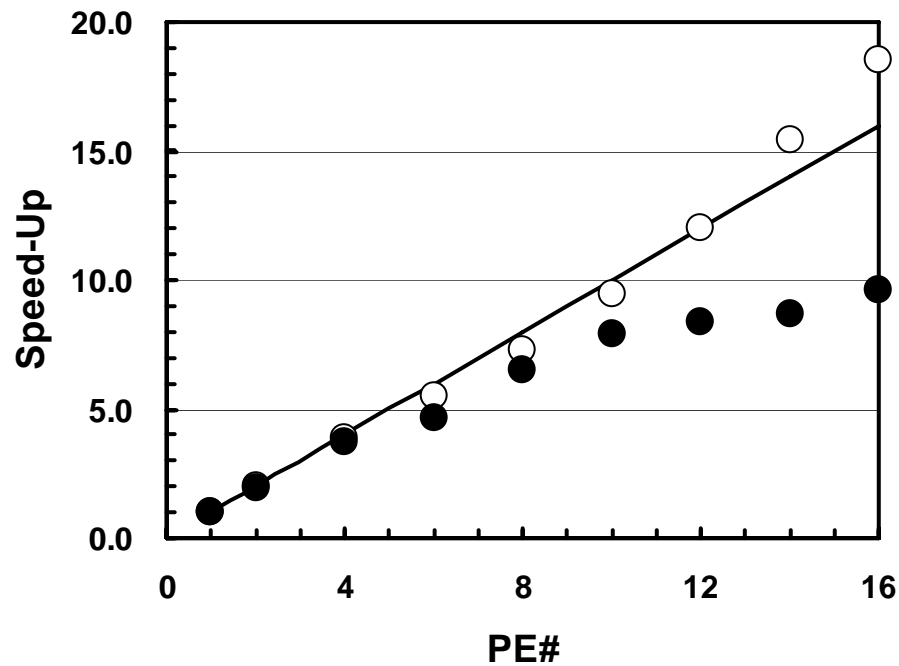
      open (22, file='sphere.fld', status='unknown')
      write (22,'(a)')      '# AVS field file'
      write (22,'(a,i5)') 'ndim=', N3
      write (22,'(a,i5)') 'dim1=', NX
      write (22,'(a,i5)') 'dim2=', NY
      write (22,'(a,i5)') 'dim3=', NZ
      write (22,'(a,i5)') 'nspace=', N3
      write (22,'(a,i5)') 'veclen=', N1
      write (22,'(a,i5)') 'data= float'
      write (22,'(a,i5)') 'field= uniform'
      write (22,'(a,i5)') 'label= temperature'
      write (22,'(a,i5)') 'variable 1 file=./spheredata filetype=ascii'
      close (22)

      open (22, file='spheredata', status='unknown')
      do i= 1, N
        write (22,'(1pe16.6)') PHI(i)
      enddo
!C===
endif
```

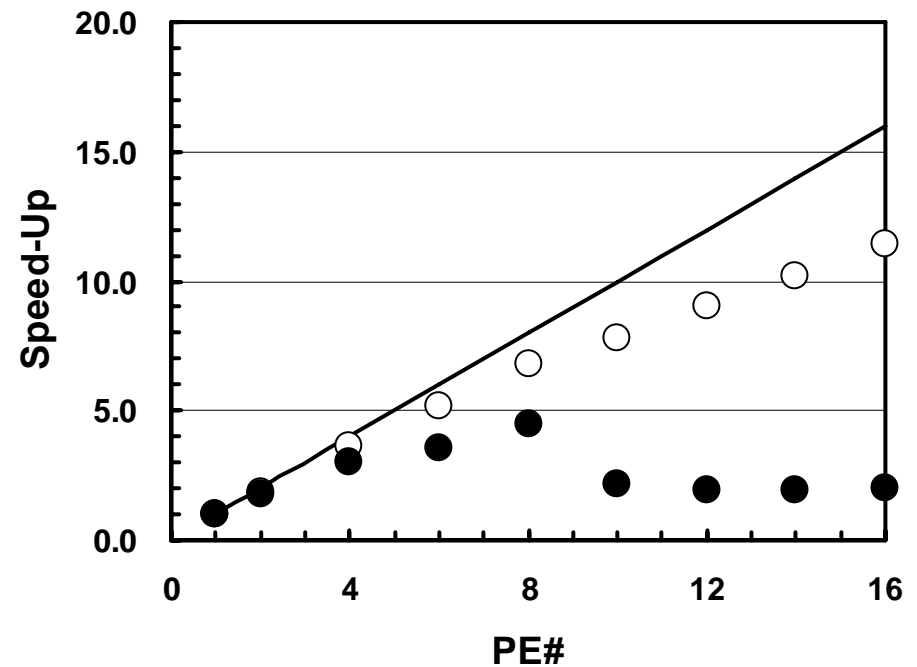
計算例: testp.f: 遅い方

○ : $N=20^3=8,000$, ● : $N=10^3=1,000$

IBM p5 (九州大学)



cenju

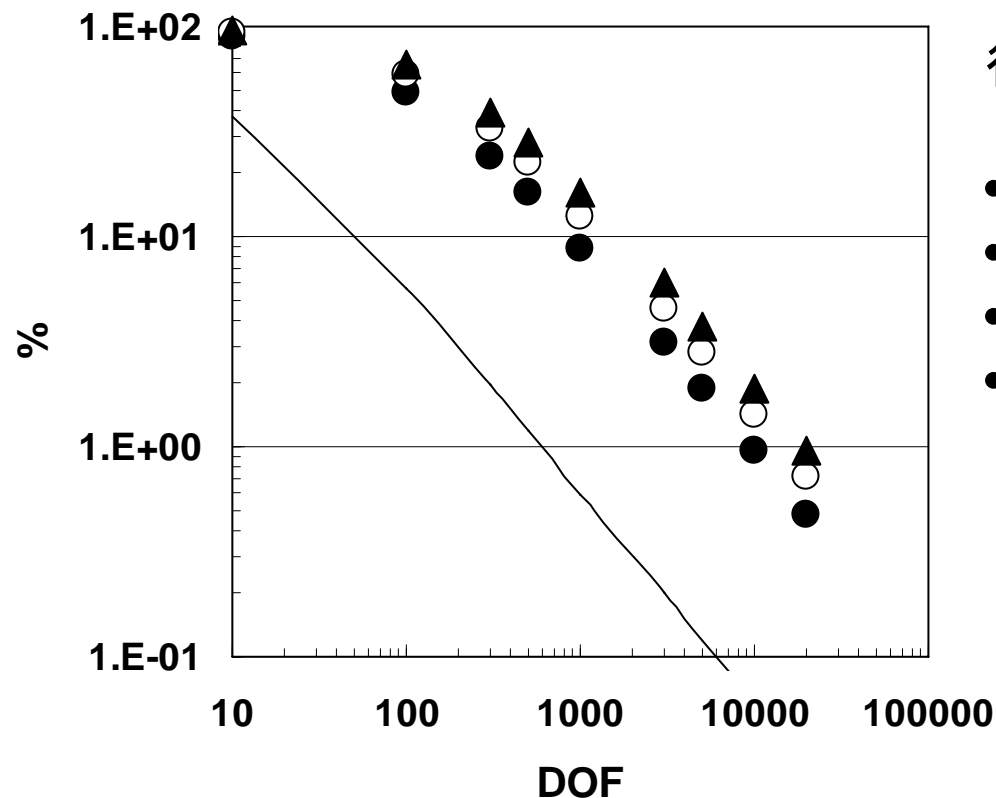


$N=20^3$

	<u>4PE's</u>	<u>8PE's</u>
<u>testp:</u>	9.54	5.13
<u>testp2:</u>	9.13	4.82

自習課題

- CG法の全てのプロセスを並列に計算するように書き換えて見よ。現在の「行列ベクトル積」のみを並列に計算する場合と比較して見よ。



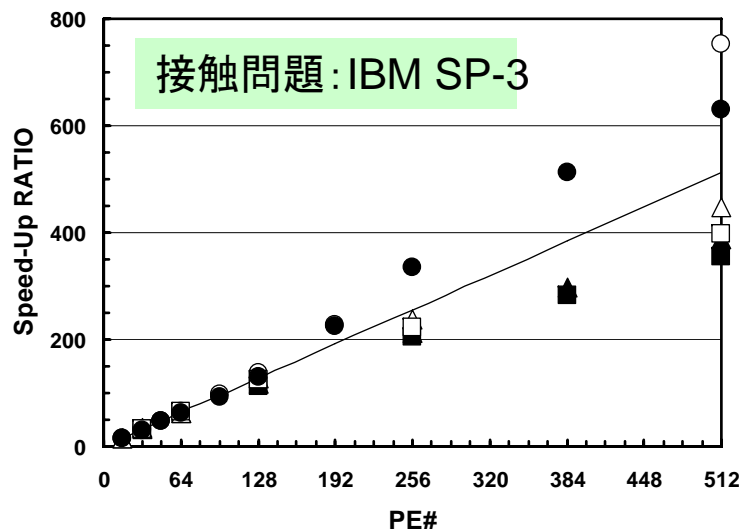
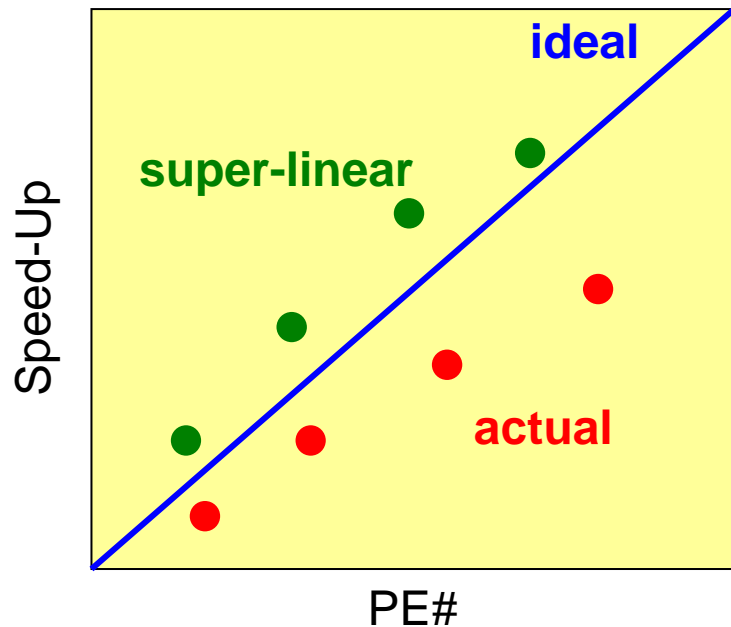
行列ベクトル積「以外」の計算量の比率

- 実線 完全に並列にした場合
- ● 「行列ベクトル積」のみ, 16PE
- 「行列ベクトル積」のみ, 24PE
- ▲ 「行列ベクトル積」のみ, 32PE

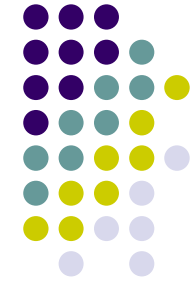
並列分散データ構造

- FVM型
 - 隣接領域
 - 内点, 外点, 境界点
 - 通信テーブル(送信, 受信)
- 本手法
 - 内点
 - 基本的にはグローバル情報中心
 - ベクトルをローカルに扱う場合とグローバルに扱う場合がある。

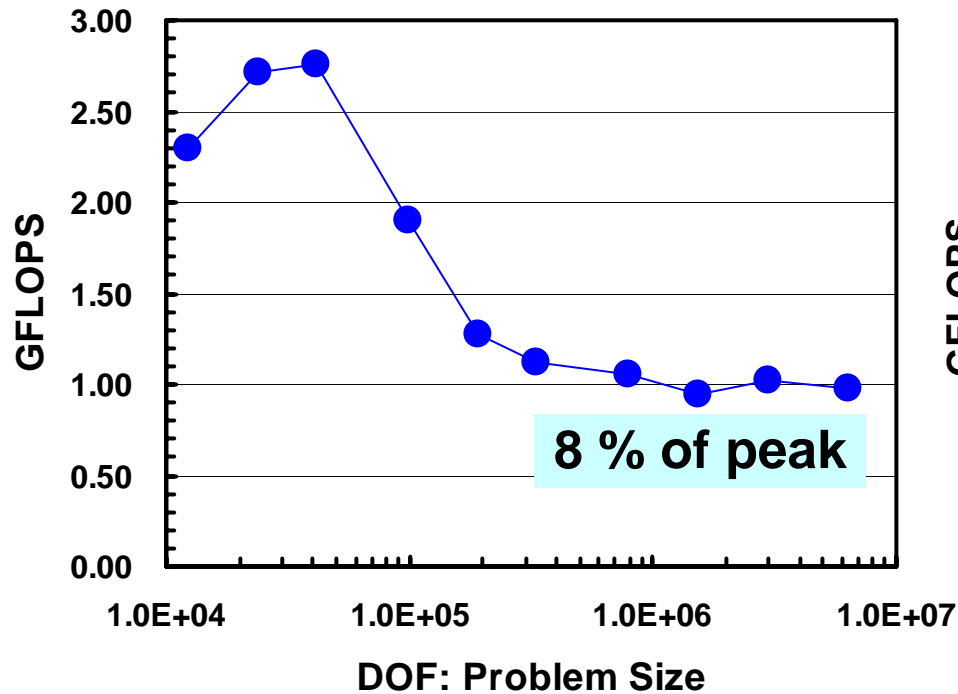
Strong-Scalingにおける「Super-Linear」



- 問題規模を固定して、使用PE数を増加させて行った場合、通常は通信の影響のために、効率は理想値（ m 個のPEを使用した場合、理想的には m 倍の性能になる）よりも低くなるのが普通である。
- しかし、スカラープロセッサ（PC等）の場合、逆に理想値よりも、高い性能が出る場合がある。このような現象を「Super-Linear」と呼ぶ。
 - ベクトル計算機では起こらない。

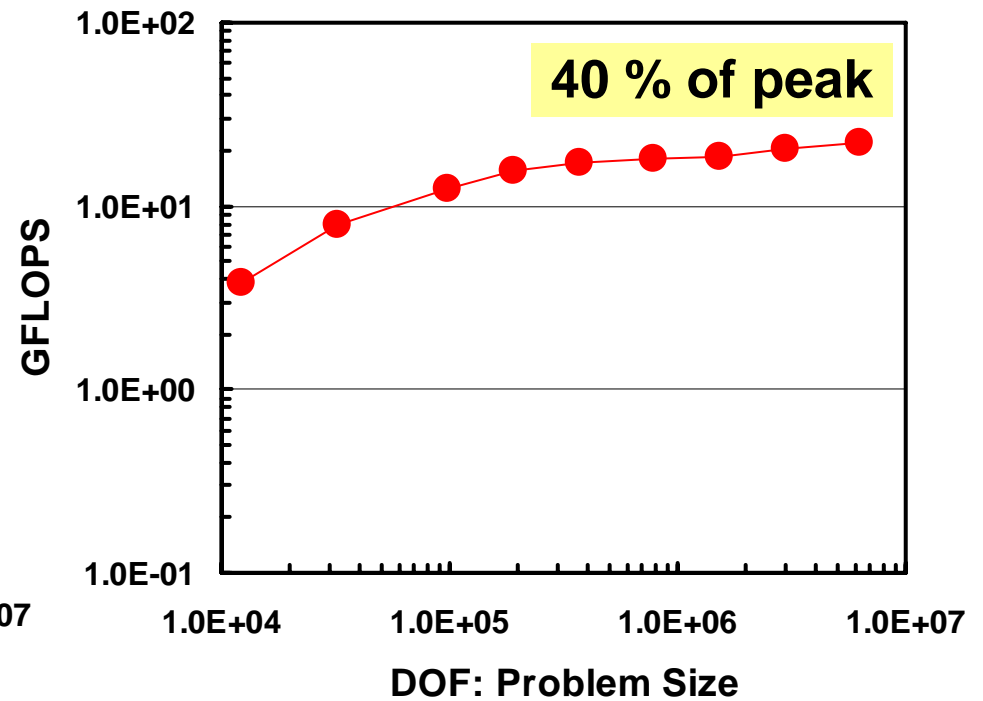


典型的な挙動



IBM-SP3:

問題サイズが小さい場合はキャッシュの影響のため性能が良い



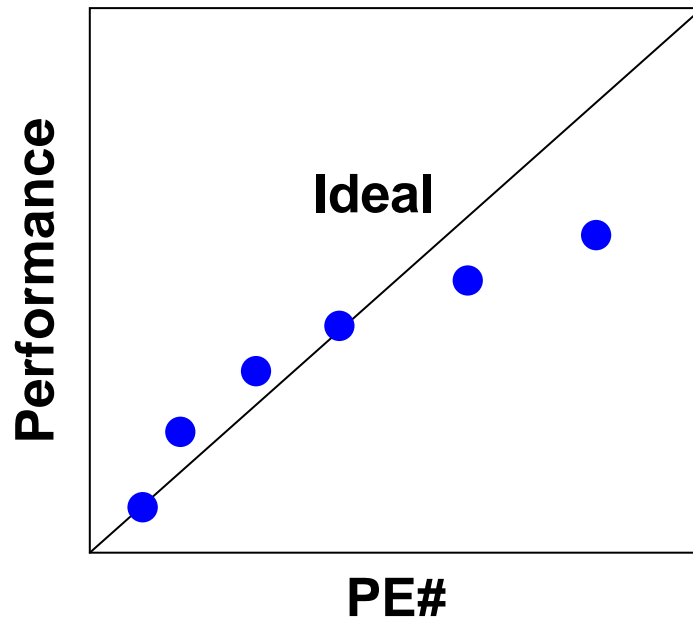
Earth Simulator:

大規模な問題ほどベクトル長が長くなり、性能が高い



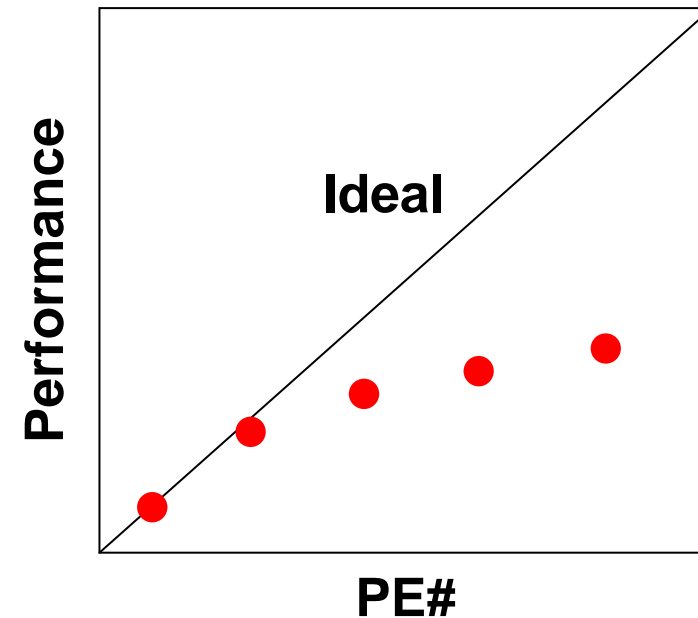
並列計算

Strong Scaling (全体問題規模固定)



IBM-SP3:

PE (Processing Element) 数が少ない場合はいわゆるスーパースカラー。
PE数が増加すると通信オーバーヘッドのため性能低下。

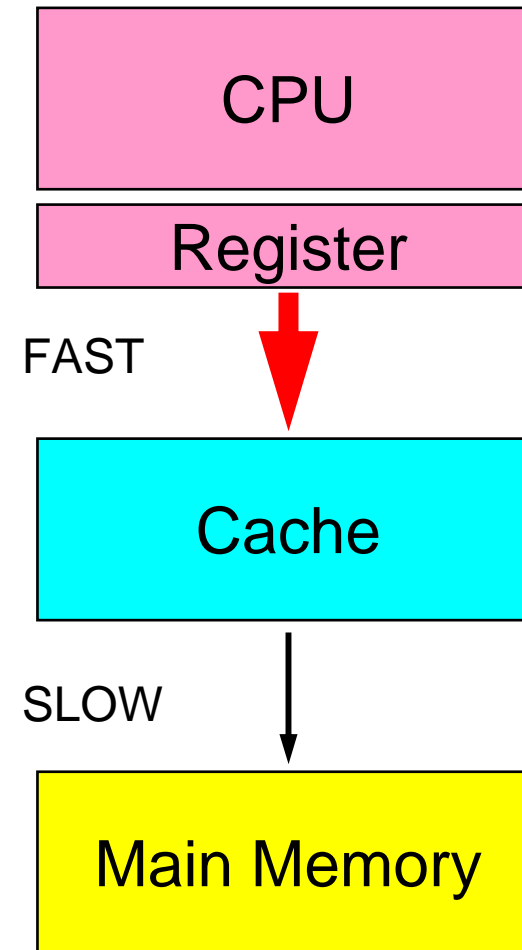


Earth Simulator:

PE数が増加すると、通信オーバーヘッドに加え、PEあたりの問題規模が小さくなるため性能低下。

Super-Linearの生じる理由

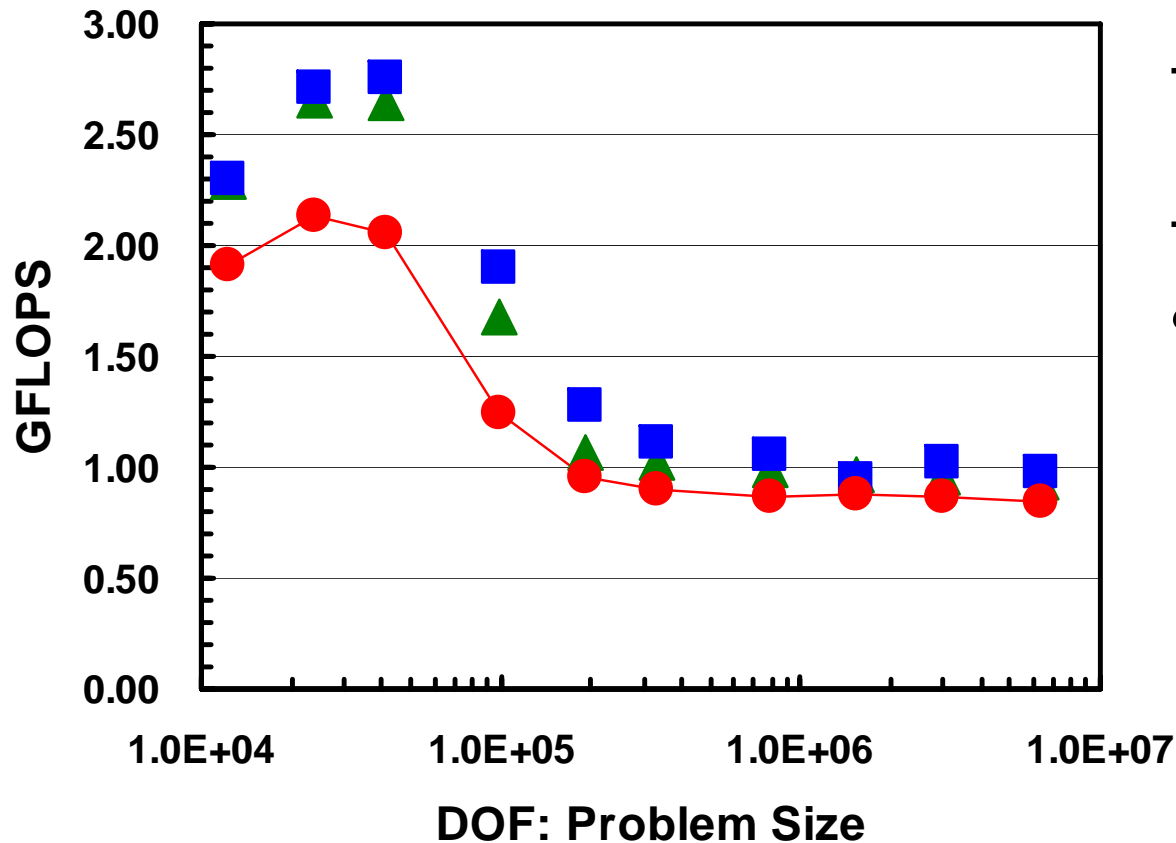
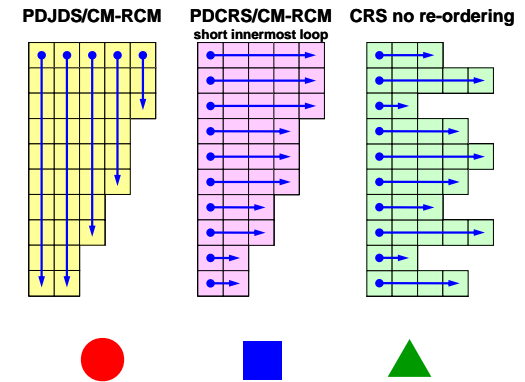
- キャッシュの影響
- スカラープロセッサでは, 一般に問題規模が小さいほど性能が高い。
 - キャッシュの有効利用



Effect of Re-Ordering

Results on 8 PEs

IBM-SP3 (Seaborg@NERSC)

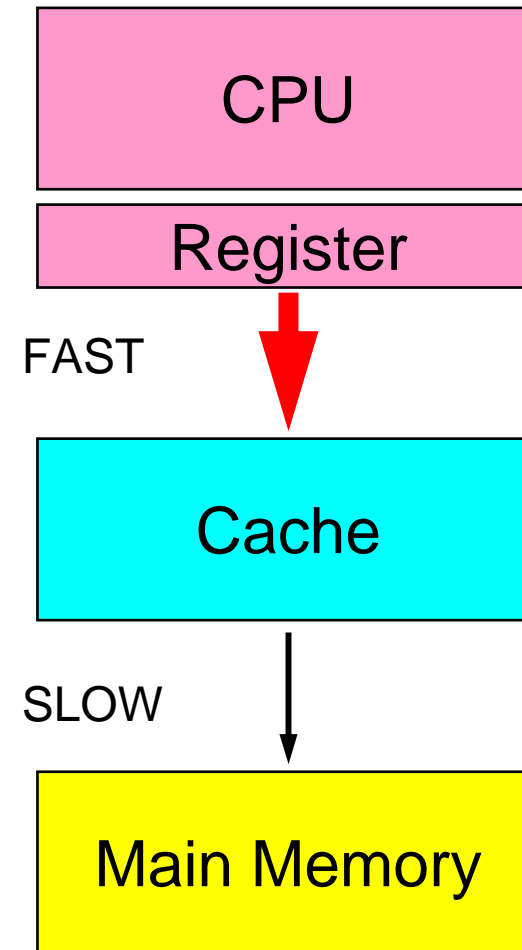


データ格納法の影響小

データサイズが小さいほど性能が高い

Super-Linearの生じる理由

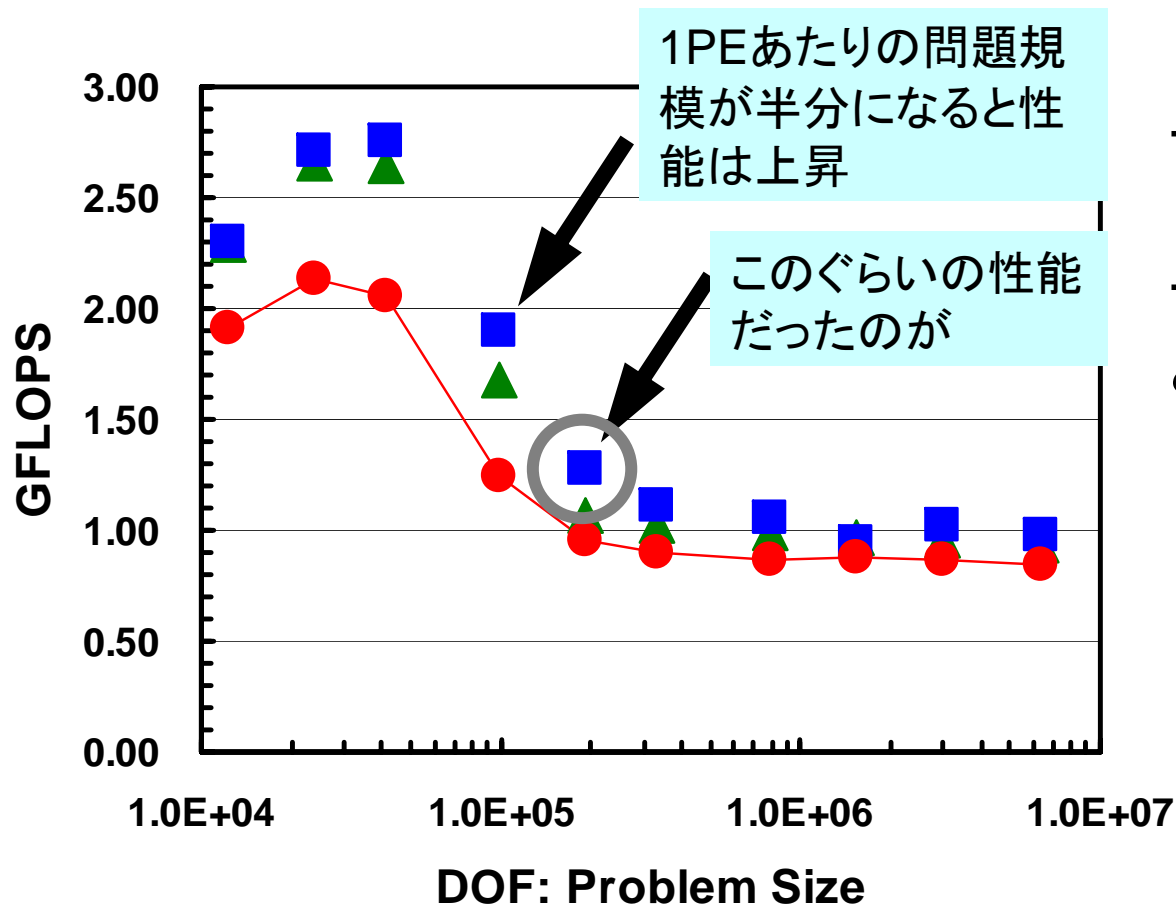
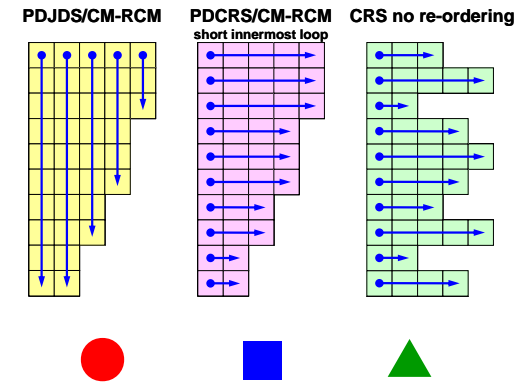
- キャッシュの影響
- スカラープロセッサでは、キ
全般に問題規模が小さいほ
ど性能が高い。
 - キャッシュの有効利用
- プロセッサ数の増加によって、
1プロセッサあたりの問題規
模が小さくなると、その分
キャッシュを有効利用できる
可能性がある。
 - PE数が更に増加すると通信
の影響が出る。



Effect of Re-Ordering

Results on 8 PEs

IBM-SP3 (Seaborg@NERSC)



データ格納法の影響小

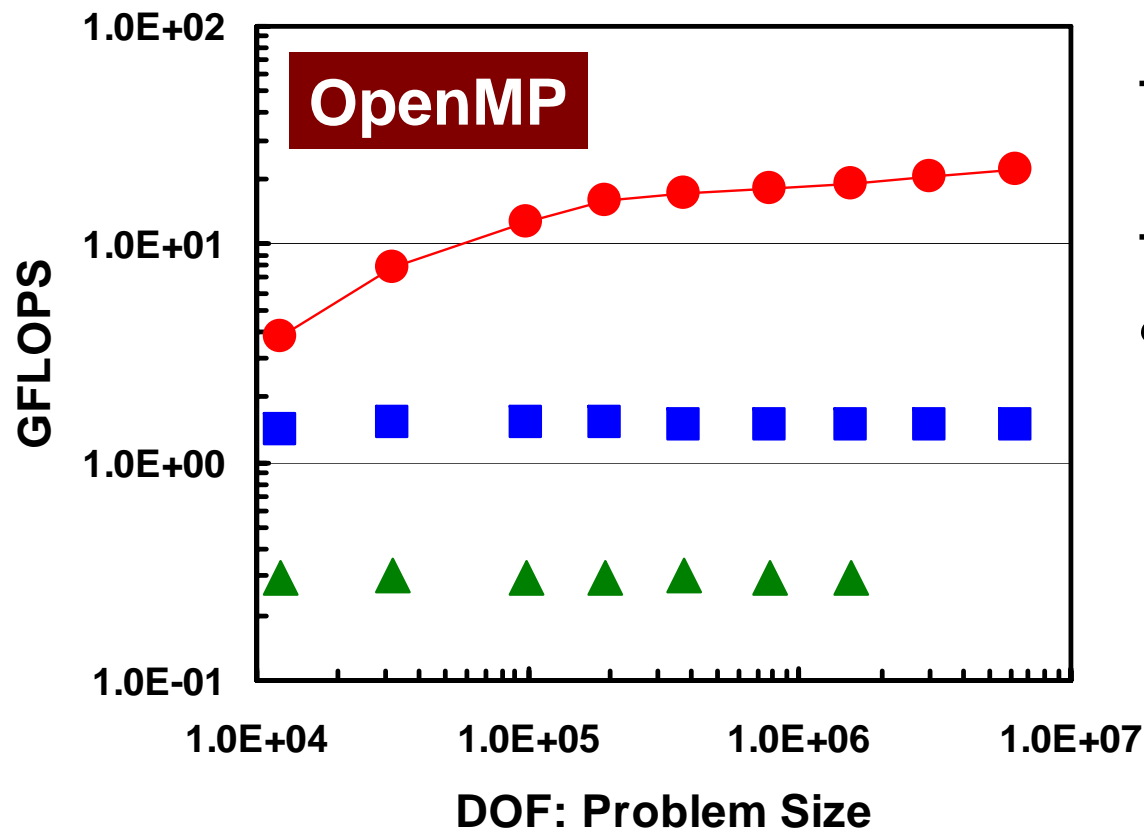
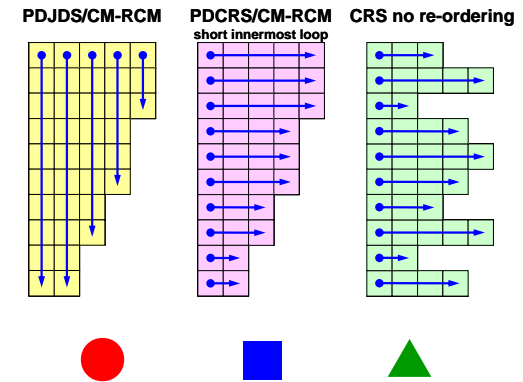
データサイズが小さいほど性能が高い

Effect of Re-Ordering

Results on 1 SMP node

Color #: 99 (fixed)

Earth Simulator



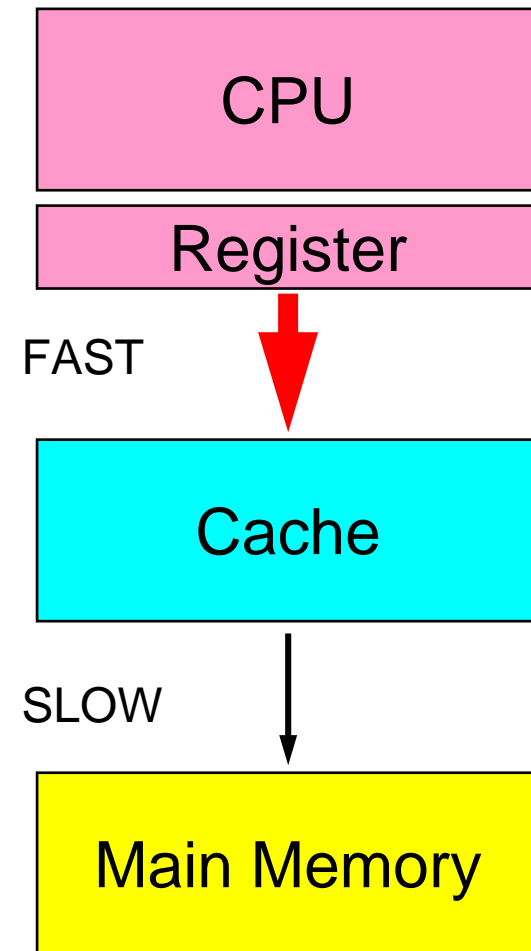
データ格納法の影響大

データサイズが大きいほど性能が高い

ベクトル機では原理的にそのようなこと(Super-Linear)は起こらない。

Super-Linearの「起こりやすさ」

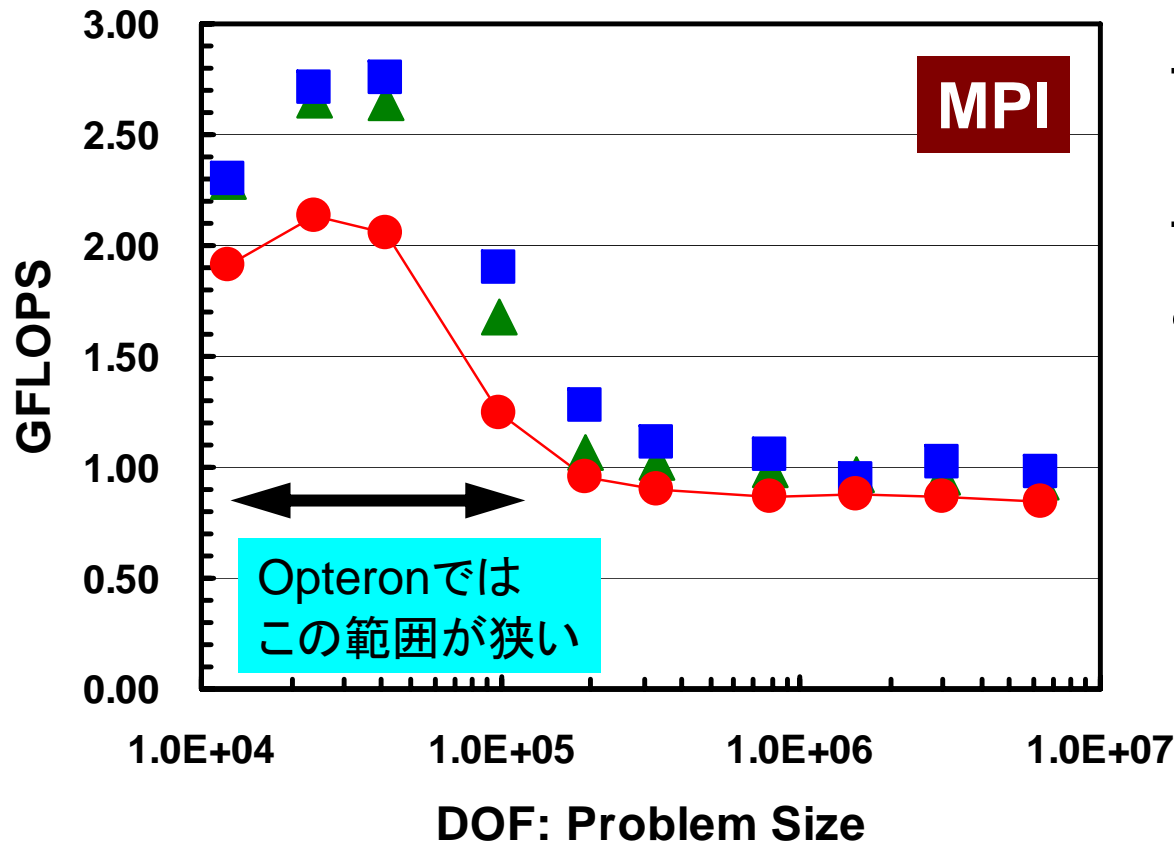
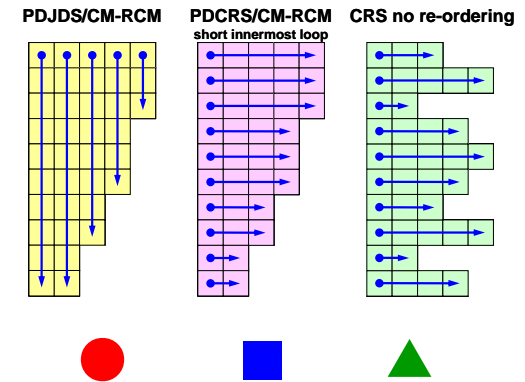
- キャッシュサイズが比較的大きい
 - IBM-SP3: 8MB/PE
 - cenju: 1MB/PE
- メインメモリーへのアクセススピードが遅い
 - 特にレイテンシ(立ち上がり)
- PE間通信が速い
- キャッシュが小さく、メモリのアクセススピードが速いOpteronではSuper-Linearは顕著ではない。



Effect of Re-Ordering

Results on 8 PEs

IBM-SP3 (Seaborg@NERSC)



データ格納法の影響小

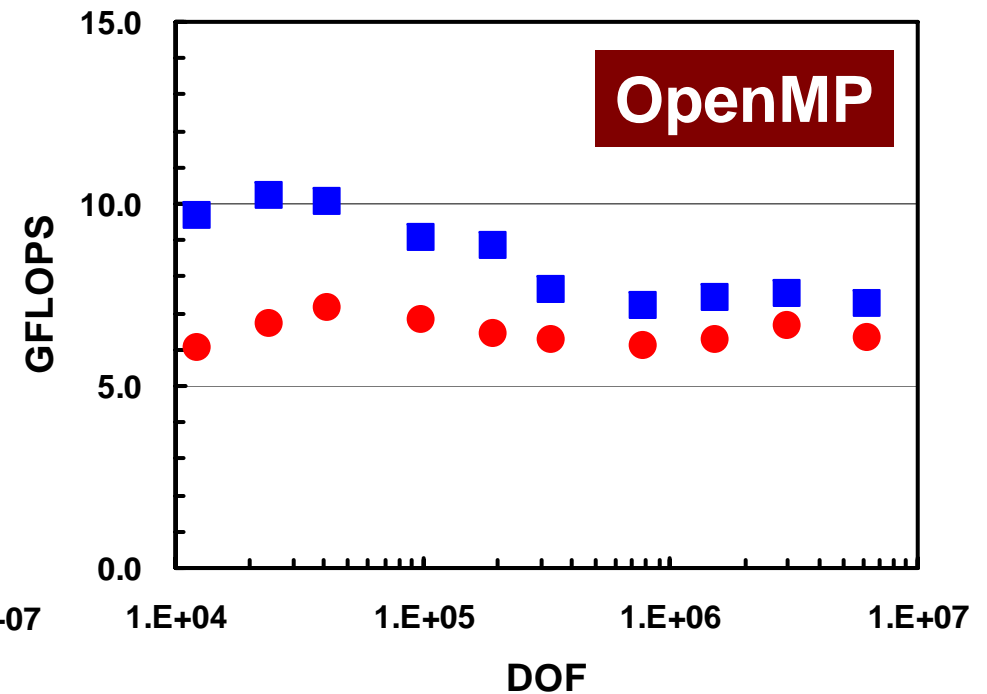
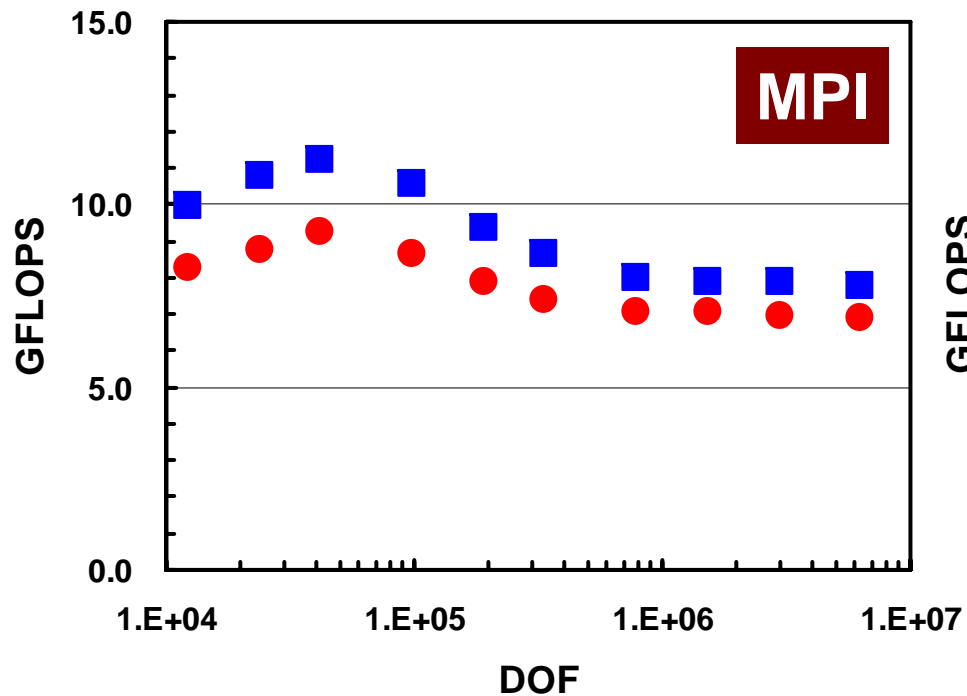
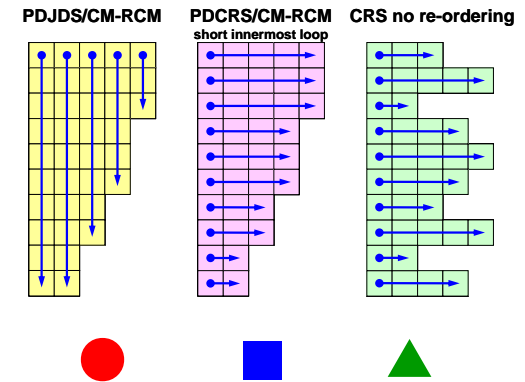
データサイズが小さいほど性能が高い

Effect of Re-Ordering

Results on 8 PEs

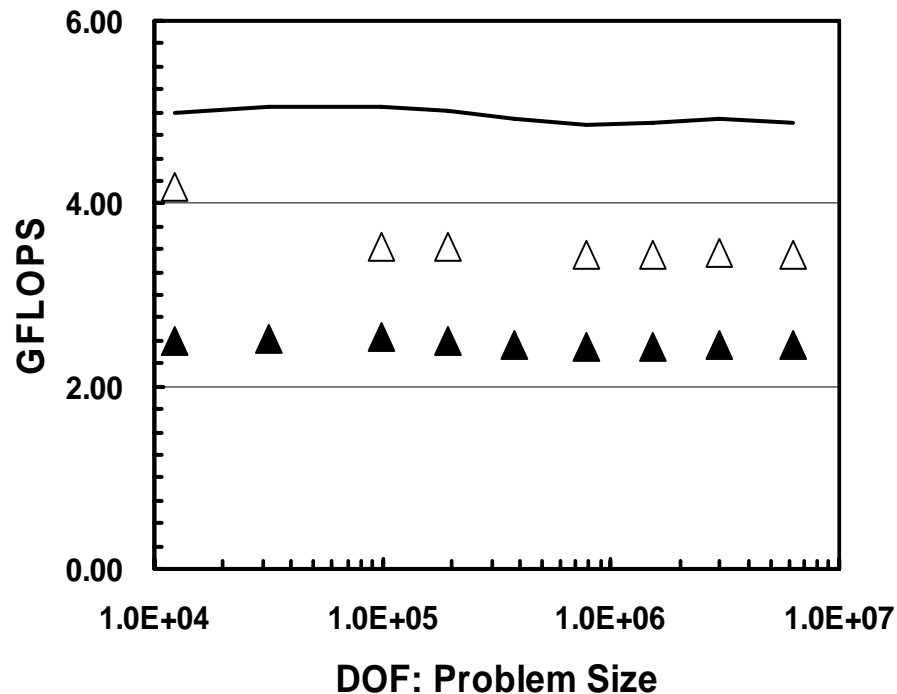
Hitachi SR11000/UTYO

今はもうちょっと速い

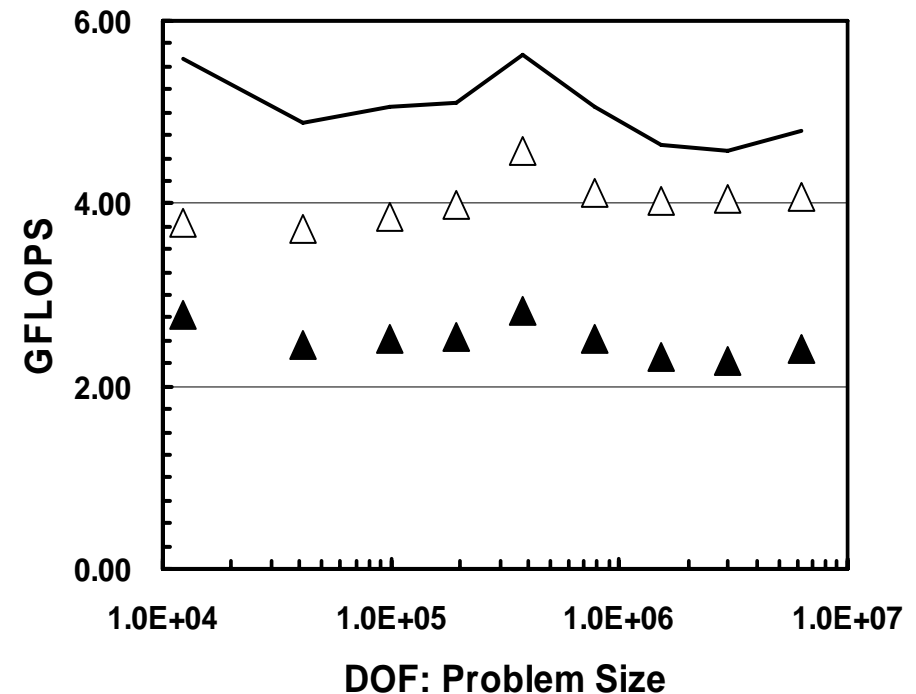


教育用PCクラスタの性能評価

Xeon 2.8 GHz
5.6 GFLOPS/PE



AMD Opteron 1.8 GHz
3.6 GFLOPS/PE



最近の傾向: キャッシュサイズ小, メモリレイテンシ小, メモリバンド幅大
キャッシュからはあふれるがその影響は小

終わりに (1/2)

- 今学期の授業で並列計算に関わる一通りのことは教えたつもり。当然ではあるが、実際の計算, シミュレーションに使ってこそ意味がある。
 - 自分でプログラミングをやりながら復習してもらいたい。
- 一言で「並列化」と言っても対象とするアプリケーションによって様々なアプローチがある。
 - データ構造=アルゴリズム の重要性
 - 「要所」さえ押さえれば決して難しいものではない
- 諸兄の今後の研究に役立つことがあれば幸いである。

終わりに (2/2)

- 後期(先端計算機実習II)
 - 水曜 1445–1615
 - OpenMP, オーダリング, マルチグリッド
 - Cnju, Hitachi SR11000
 - 個別指導