# 積和演算命令に適した新しい8基底FFT カーネル

額田 彰<sup>†,††</sup>西田 晃<sup>†,††</sup>小柳義夫<sup>†</sup>

積和演算命令に適した新しい8基底のFFTカーネルを提案する.このFFTカーネルは従来の積和 演算命令と同じ積和演算命令数であるが、必要なひねり係数のテーブルのサイズが小さく、N点FFT を3N/2個の浮動小数テーブルで計算することができる.またカーネルの計算でロードする必要があ るひねり係数の浮動小数も14と従来のものより少ない.Itanium2, Power4で評価したところキャッ シュミスが減り、より高い性能を出すことができた.

## New Radix-8 FFT Kernel for Fused Multiply-Add Instructions

AKIRA NUKADA ,<sup>1,1†</sup> AKIRA NISHIDA <sup>1,1†</sup> and YOSHIO OYANAGI<sup>†</sup>

In this paper, we propose a new radix-8 FFT kernel for fused multiply-add instructions. Although this kernel requires the same number of multiply-add instructions as conventional radix-8 FFT kernels, it requires smaller size of twiddle factor table, that is, 3N/2 floating point numbers for N-point FFT. Moreover, this kernel needs to load only 14 floating point numbers for twiddle factors to compute a kernel. In the experiments on Itanium2 and Power4, the number of cache miss was reduced, and higher performance was attained.

#### 1. はじめに

現在離散フーリエ変換とその高速アルゴリズムであ る Fast Fourier Transform(FFT)<sup>1)</sup>は、大規模な科学 技術計算からマルチメディア関連の圧縮/伸長まで非 常に多くの分野で用いられている.FFTのアルゴリズ ムが発見されてから多くの改良が研究されているが、 近年プロセッサアーキテクチャが急激に進歩しており、 それに適した新しいFFT カーネルが開発されてきて いる.

浮動小数演算器の構成は現在では Intel Pentium4, Sun UltraSPARC-III など加減算ユニットと乗算ユ ニットを1つずつ持ち, 1cycle あたり2つの浮動小数 演算が実行できるプロセッサが主流となっているが, Intel IA-64, MIPS R18000, IBM POWER4, PowerPC 970(G5) など積和演算ユニットを2つ持ち, 1cycle あ たり4つの浮動小数演算が実行できるプロセッサが増 加する傾向にある.

積和演算命令 (Fused Multiply-Add Instruction)は 乗算結果に加減算を行う複合命令であり,積和演算命 令をサポートするプロセッサの場合乗算だけ,または 加減算だけ行いたい時にも積和演算ユニットを使用す る.このため、積和演算ユニットを効率よく使用する ためにはなるべく乗算と加減算を組み合わせて積和演 算命令として実行することが不可欠である.

積和演算命令数が最小となる8基底FFTカーネル が既に研究されているが、本研究ではこれと同じ積和 演算数でありながら必要なひねり係数のテーブルが小 さく、ロードする必要があるひねり係数の数も少ない という利点を持つような新しい積和演算命令に適した 8基底FFTカーネルを提案する.

#### 2. FFT カーネル

N 点離散フーリエ変換は以下のような式で定義される.

$$X(k) = \sum_{j=0}^{N-1} x(j) \omega_N^{jk}$$

ただし  $\omega_N$  は 1 の N 次原始根であり,  $\omega_N$  = exp( $-2\pi i/N$ ),  $i = \sqrt{-1}$  であるとする. N が合成 数で  $N = N_1 N_2$  と表わせる場合,  $j = j_1 + j_2 N_1, k = k_1 + k_2 N_2$  とおくと定義式は次のように  $N_1$  点のフーリ 工変換,  $N_2$  点フーリ工変換という小さいサイズのフー リエ変換とひねり係数  $\omega_1^{j_1 k_1}$  の乗算に分解できる.

$$X(k_1 + k_2 N_2)$$
  
=  $\sum_{j_1=0}^{N_1} \left( \sum_{j_2=0}^{N_2} x(j_1 + j_2 N_1) \omega_{N_2}^{j_2 k_1} \right) \omega_N^{j_1 k_1} \omega_{N_1}^{j_1 k_2}$ 

<sup>†</sup> 東京大学大学院情報理工学系研究科コンピュータ科学専攻 Department of Computer Science, the University of Tokyo

<sup>††</sup> 科学技術振興機構 CREST



図1 従来の8 基底 FFT カーネル Fig.1 Conventional Radix-8 FFT Kernel

このような変形を繰り返してフーリエ変換をカーネル と呼ばれる小さいサイズのフーリエ変換に帰着させる.

FFT カーネル<sup>2)</sup> は FFT の計算において最内側の ループで行われる演算であり, p 基底の FFT カーネ ルは,

$$X_{t+1}(k) = \sum_{l=0}^{p-1} X_t(l) \omega_N^{jl} \omega_p^{kl}$$

と表わすことができる. 入力に対してひねり係数  $\omega_N^{jl}(0 \le j < N/8)$ を掛けた後  $p \perp FFT$ の計算が行われる.

 $2^m$ 点 FFT の計算では, 2,4,8 基底や Split-Radix<sup>3)</sup> などの FFT カーネルにより構成することができる. これらのカーネルは基底によって表1のように演算数 とメモリアクセス回数の比が変化する.大きい基底を 用いることによって演算数,特に乗算回数が少なくな り、またメモリアクセス回数も少なくなることが知ら れている<sup>4)</sup>. Split-Radix FFT では演算パターンがや や不規則になるが、演算数は最小となることが知られ ている.大きな基底を用いることにより演算数やメモ リアクセス数は減少するが、大きな基底ほど多くのレ ジスタを必要とするため、レジスタが足りない場合に はメモリアクセス数が増加する.よって最適となる基 底は利用可能なレジスタ数及びプロセッサの各命令の 処理性能比により異なる. 最近の計算機では2基底や Split-Radix を用いた場合メモリアクセスに要するサ イクル数で実行時間が決まることが多く、そのような 場合メモリアクセス率の低減のため 4.8 基底などの大 きい基底を用いた方が高速に計算できる.

**表 1** 2,4,8 基底及び Split-Radix FFT カーネルの演算数と メモリアクセス回数

Table 1Number of operations for radix-2,4,8and Split-Radix FFT kernels

|       | radix-2 | radix-4 | radix-8 | Split-Radix |
|-------|---------|---------|---------|-------------|
| load  | 4       | 8       | 16      | 8           |
| store | 4       | 8       | 16      | 8           |
| fmul  | 4       | 12      | 32      | 8           |
| fadd  | 6       | 22      | 66      | 16          |

本論文では p = 8, すなわち 8 基底 FFT カーネル について考える.

#### 3. 従来の 8 基底 FFT カーネル

様々な基底に対して積和演算命令に適した FFT カー ネルが研究されてきている. Linzer は 2,4,8 基底及び Split-Radix の FFT カーネル<sup>5)</sup>, Karner は 2,3,5 基底 の FFT カーネル<sup>6)</sup>, Goedecker は 2,3,4,5 基底の FFT カーネル<sup>7)</sup> を提案している.

従来の8基底 FFT カーネルは図1のように表わさ れる.入力 in(1)から in(7)にひねり係数をかけた後, 8点 FFT を行うものである.Linzer の提案する積和 演算命令向けの8基底 FFT カーネルはこれを以下の ようなアイデアで積和演算命令に適した形式に変換し たものである.

FFT カーネルでひねり係数の乗算部分では複素数 の乗算のために wr \* x ± wi \* y のような計算が行わ れる.この計算には積和演算命令が 2 つ必要となる. これに対して以下のような変換を考える.



図2 提案する8基底 FFT カーネル Fig.2 New Radix-8 FFT Kernel

 $wr * x \pm wi * y \rightarrow wr * [x \pm (wi/wr) * y]$ ひねり係数の虚部と実部の比を用いて wr でくくり出 すことによって [] 内を積和演算化することができる. wrの乗算は後続のバタフライ部分で行うことで積和 演算に帰着させることができる.

この変換を従来の8基底FFTカーネルに対して繰り返し適用することによって全ての乗算が積和演算として実行されるようになり,積和演算数は加減算数と同じ66となる.

#### 4. 提案する 8 基底 FFT カーネル

我々の提案する FFT カーネルは従来の 8 基底カー ネルとは異なる 8 基底 FFT カーネルをベースとし, これを積和演算命令に適した形に変換するものである. ベースとなる 8 基底 FFT カーネルは図 2 のように表 わされる.

この8基底 FFT カーネルは2基底 FFT カーネルが 2つ,4基底 FFT カーネルが1つ, Split-Radix FFT カーネルが2つを組み合わせてつくられている.8点 FFT に対して Split-Radix FFT を用いた状況に似て いる.

まず in(0), in(2), in(4), in(6) に対しては 4 基底 FFT カーネルで計算を行う.また in(1) と in(5), in(3) と in(7) に対しては 2 基底 FFT カーネルで計算を行う. これらの出力に対して 2 組の時間間引き Split-Radix FFT の計算を行う.

図1と比較してみると、ひねり係数の乗算が移動していると言うこともできる. in(1),in(5) でのひねり係

表2 8 基底 FFT カーネルの演算数の比較 Table 2 Number of operations of Radix-8 FFT Kernels

|       | Conventional Radix-8 | New Radix-8 |
|-------|----------------------|-------------|
| load  | 16                   | 16          |
| store | 16                   | 16          |
| fmul  | 32                   | 36          |
| fadd  | 66                   | 66          |

数から  $\omega_N^j$ を, in(3),in(7) でのひねり係数から  $\omega_N^{3j}$ を それぞれ後方 (図では右方向) へ移動し, また  $\omega_8^1$ を前 方 (図では左方向) へ移動している.( $\omega_8^3 = -i\omega_8^1$ )

この8基底 FFT カーネルの演算数を従来の8基底 FFT カーネルと比較したものが表2である.ひねり 係数の複素数乗算回数は両方9回で等しい.加減算 数も従来のものと等しいが,乗算数では増加している. これは従来の8基底 FFT カーネルの $\omega_8^1, \omega_8^3$ の乗算 では実部と虚部の絶対値が等しいため乗算数が少なく なるためである.このため積和演算ユニットではなく, 乗算ユニットと加減算ユニットを搭載するアーキテク チャを用いる場合にはこのカーネルは効率が悪くなる 可能性がある.しかしながら現在ほとんどのプロセッ サでは浮動小数の乗算命令と加減算命令を同数同時に 実行でき,このような場合には命令数の多い方である 加減算の数が実行時間を決定する.このような場合少 ない方の乗算命令数が増えることは問題にならない.

この FFT カーネルを Linzer や Goedecker らと同 じ手法によって積和演算命令に適した演算形式に変換 することができる.この変換は2基底 FFT カーネル,4 基底 FFT カーネル, Split-Radix FFT カーネルのそ れぞれに対して独立に積和演算命令向けに変換を行っ

|                    | Normal  |         | Optimized for FMA |                      |             |
|--------------------|---------|---------|-------------------|----------------------|-------------|
|                    | Radix-4 | Radix-8 | Radix-4           | Conventional Radix-8 | New Radix-8 |
| $\cos(x)$          | 3N/4    | 7N/8    | N/2               | 3N/8                 | N/2         |
| $\sin(x)$          | 3N/4    | 7N/8    | 0                 | 0                    | 0           |
| $\sin(x)/\cos(x)$  | 0       | 0       | 3N/4              | 7N/8                 | 3N/4        |
| $\cos(3x)/\cos(x)$ | 0       | 0       | N/4               | N/4                  | N/4         |
| $\cos(5x)/\cos(x)$ | 0       | 0       | 0                 | N/8                  | 0           |
| $\cos(7x)/\cos(x)$ | 0       | 0       | 0                 | N/8                  | 0           |
| $\cos(x)/\sqrt{2}$ | 0       | 0       | 0                 | N/8                  | 0           |
| Total              | 3N/2    | 7N/4    | 3N/2              | 15N/8                | 3N/2        |

表 3 N 点 FFT の計算に要するひねり係数用テーブル Table 3 Table size of twiddle factors for computing N-point FFT

たものと同じである.これにより積和演算命令の数は 加減算数と同じ 66 にすることができる.

**付録 A.1** に積和演算命令向けに変換を行った 8 基 底 FFT カーネルを示す.

ここで wnr, wni, wn31 はひねり係数のためのテー ブルであり, それぞれ次の値をあらかじめ計算して格 納しておくものとする.

$$wnr(k) = \Re(\omega_N^k)$$
  

$$= \cos(-2\pi k/N)$$
  

$$0 \le k < N/2$$
  

$$wni(k) = \Im(\omega_N^k)/\Re(\omega_N^k)$$
  

$$= \sin(-2\pi k/N)/\cos(-2\pi k/N)$$
  

$$0 \le k < 3N/4$$
  

$$wn31(k) = \Re(\omega_N^{3k})/\Re(\omega_N^k)$$
  

$$= \cos(-6\pi k/N)/\cos(-2\pi k/N)$$

 $0 \le k < N/4$ N = 2<sup>p</sup> 点 FFT の計算に必要とするひねり係数を

N-2 点 FF1 の計算に必要とするひねり 床気を いくつかの積和演算向けのカーネルについて比較した ものが表3 である. 提案する8 基底 FFT カーネルが 必要とするテーブルは4 基底のそれと同じである.

N 点 FFT の計算を行う場合, 従来の 8 基底 FFT カーネルでは 15N/8 のテーブルが必要であるのに対 し, 我々の提案する 8 基底 FFT カーネルでは 3N/2だけでよい. 我々が提案する 8 基底 FFT カーネルは, 従来の 8 基底で必要である 2, 4 基底になく 8 基底固 有な  $\cos(5x)/\cos(x), \cos(7x)/\cos(x)$  のテーブルを必 要としない. このため, 4 基底と 8 基底を混在して用 いる場合でも 4 基底用のテーブルを用意するだけでよ いという利点がある. 一般に入力サイズ N が 2 のべ き乗であることは多いが,  $N = 8^p \times 4^q (q = 1, 2)$  であ る場合にはこの利点が特に有効である.

また,カーネル中でロードするひねり係数関係の浮 動小数の数は,Linzerの提案する8基底カーネルでは 15であるのに対して,我々の提案する8基底カーネル では14と少ない.multicolumn FFT<sup>2)</sup>の計算を行う 場合にはひねり係数関係のロードが性能に影響を及ぼ すことがあり,そのような場合には必要なひねり係数 が少ないこととテーブルが小さいことはキャッシュミ

表 4 Itanium2 の計算環境

Table 4 Itanium2 Computing Environment

| CPU Clock | 1.3GHz   |
|-----------|--|
| L2 cache  | 256kB,8-way,WB/WA $^{\scriptsize \rm th},$ 128B line |
| L3 cache  | 3MB, 12-way,WB/WA, 128B line $$                      |
| Compiler  | Intel C Compiler 7.1(ecc -O3)                        |

表5 Power4の計算環境 Table 5 Power4 Computing Environment

| CPU Clock | 1.3GHz  |
|-----------|---|
| L1D cache | 64kB, 2-way,WT/NWA $^{\texttt{A}\texttt{A}}$ ,128B line |
| L2 cache  | 1440kB,8-way,WB/WA, 128B line                           |
| L3 cache  | $128\mathrm{MB},$ 8-way,<br>WB/WA, 512B line            |
| Compiler  | IBM XLC compiler  |
|           | (xlc -q64 -O5 -qarch=pwr4 -qtune=pwr4)                  |

表6 8<sup>4</sup> 点 FFT の計算のパフォーマンスモニタによる計測

Table 6 Performance monitor data in computing 8<sup>4</sup>-point FFT

|               | Conv. radix-8 | New radix-8 |
|---------------|---------------|-------------|
| CPU_CYCLES    | 192026        | 179051      |
| L2_REFERENCES | 82025         | 81401       |
| L2_MISSES     | 675           | 563         |
| L3_MISSES     | 293           | 173         |

スを低下させるということが我々のカーネルの利点で ある.

#### 5. 性能評価

我々の提案する 8 基底 FFT カーネルと従来の 8 基 底 FFT カーネルの性能を比較する. Linzer の提案す るカーネルとして用いたコードを付録 A.2 に示す. こ れは文献<sup>5)</sup> の  $0 \le k < n/40$  の場合に修正を加えたも のである.

積和演算命令を持つ Intel Itanium2, IBM Power4 を搭載するシステム上で評価を行う. これらのシステ ムの仕様を**表 4, 表 5** に示す.

FFT プログラムの実装としてはまず図3のような

 $^{\,\pm\pm}$  WriteThrough/NoWriteAllocate

 $<sup>\</sup>stackrel{\mbox{\tiny{\pp}}}{\longrightarrow}$  WriteBack/WriteAllocate

```
radix8(src,dst,ls,ns) {
  for (i = 0; i < ls; i++) {
    /* ひねり係数を読み込む */
    for (j = 0; j < ns; j++) {
        /* 入力データを読み込む */
        /* 8基底 FFT カーネルを計算する */
        /* 出力データを書き込む */
    }
  }
  fft(src,dst,n) {
</pre>
```

```
ls = 1;
ns = n/8;
for (i = 0; i < logn; i++) {
  radix8(src,dst,ls,ns);
  ls = ls * 8;
  ns = ns / 8;
  SWAP(dst,src);
}
```

```
}
```

```
図 3 FFT の実行コード 1
Fig. 3 FFT Program 1
```

ひねり係数関係のメモリアクセスが少ないコードを用 いた (実行コード 1).

また, Stockham FFT アルゴリズム<sup>2),8)</sup> による自動 ソート機能を用いた.

Itanium2 の Performance Monitor を使用し、 $8^4$ 点 FFT 計算時の実行サイクル数 (CPU\_CYCLES), L2 キャッシュの参照 (L2\_REFERENCES), L2 キャッ シュのミス (L2\_MISSES), 及び L3 キャッシュのミス (L3\_MISSES) を計測したものが**表 6** である. 使用 するメモリ領域は我々の提案する FFT カーネルでは 176kB, 従来の FFT カーネルでは 188kB であり, Itanium2 ではともに L2 キャッシュの容量に収まる量で ある. Itanium2 では浮動小数点データは L1 データ キャッシュを経由しないため, L2 キャッシュに対して 計測を行った.

まず, 我々が提案する FFT カーネルが従来の FFT カーネルより必要なひねり係数の数が少ないため, メ モリアクセス (L2\_REFERENCES) が少ないことが 分かる.メモリアクセスが少ないことと,またひねり 係数のテーブルが小さいことにより L2 キャッシュお よび L3 キャッシュのミスが低減している.

実行コード1を用いて N を変えて演算性能を比較 したものが表 7, 表 8 である. Mflops 値は実際に実 行された積和演算命令数より算出した. 1 積和演算 を 2 浮動小数演算として数え, N 点 FFT の演算数は (11/2) N log<sub>2</sub> N であるとする.

Nが小さい場合には性能差が大きいが、Nが大きく

表7 Itanium2 での演算性能 (実行コード 1) Table 7 Mflops on Itanium2(FFT Program 1)

| Ν     | Conventional radix-8 | New radix-8 |
|-------|----------------------|-------------|
| $8^3$ | 1402 Mflops          | 1494 Mflops |
| $8^4$ | 1748 Mflops          | 1792 Mflops |
| $8^5$ | 906 Mflops           | 919 Mflops  |
| $8^6$ | 280 Mflops           | 294 Mflops  |
| $8^7$ | 184 Mflops           | 184 Mflops  |

**表 8** Power4 での演算性能 (実行コード 1) Table 8 Mflops on Power4(FFT Program 1)

|         |                      | = ,         |
|---------|----------------------|-------------|
| Ν       | Conventional radix-8 | New radix-8 |
| $8^3$   | 1545 Mflops          | 1659 Mflops |
| $8^4$   | 1488 Mflops          | 1572 Mflops |
| $8^5$   | 689 Mflops           | 693 Mflops  |
| $8^6$   | 280 Mflops           | 286 Mflops  |
| $8^{7}$ | 299 Mflops           | 314 Mflops  |
| $8^{8}$ | 239 Mflops           | 239 Mflops  |

```
radix8(src,dst,ls,ns) {
    if (ns != 1) {
```

```
for (i = 0; i < ls; i++) {</pre>
   /* ひねり係数を読み込む */
   for (j = 0; j < ns; j++) {</pre>
     /* 入力データを読み込む */
     /* 8 基底 FFT カーネルを計算する */
     /* 出力データを書き込む */
   }
 }
} else {
 for (j = 0; j < ls; j++) {</pre>
   /* ひねり係数を読み込む */
   /* 入力データを読み込む */
   /* 8 基底 FFT カーネルを計算する */
   /* 出力データを書き込む */
 }
}
```

図 4 FFT の実行コード 2 Fig.4 FFT Program 2

なるにつれてキャッシュミス率が上がっていくためほ とんど差がなくなる.

次に図4のように最内側ループのループ回数 ns が 1 である場合を特別に扱っている実装を考える (実行 コード2). ひねり係数のロード回数などは実行コー ド1と変わらない. この実行コード2を用いて評価を 行ったところ表9,表10のような結果が得られた. 実 行コード2 では ns = 1の場合のコードが高速化され ているため,実行コード1よりも高い性能が出ている. ns = 1の時が一番多くのひねり係数をロードするた め,提案するカーネルの利点であるひねり係数のロー ド回数の少なさが与える影響が大きくなっている.

}

表 9 Itanium2 での演算性能 (実行コード 2) Table 9 Mflops on Itanium2(FFT Program 2)

| Ν       | Conventional radix-8 | New radix-8 |
|---------|----------------------|-------------|
| $8^3$   | 1490 Mflops          | 1749 Mflops |
| $8^4$   | 1872 Mflops          | 1960 Mflops |
| $8^5$   | 843 Mflops           | 909 Mflops  |
| $8^6$   | 429 Mflops           | 445 Mflops  |
| $8^{7}$ | 397 Mflops           | 409 Mflops  |

**表 10** Power4 での演算性能 (実行コード 2) Table 10 Mflops on Power4(FFT Program 2)

| Table 10 milliops on 1 ower 1(11 1 1 logram 2) |                      |             |  |
|--|----------------------|-------------|--|
| Ν  | Conventional radix-8 | New radix-8 |  |
| $8^3$  | 1749 Mflops          | 1949 Mflops |  |
| $8^4$  | 1729 Mflops          | 1844 Mflops |  |
| $8^{5}$  | 765 Mflops           | 835 Mflops  |  |
| $8^6$  | 303 Mflops           | 316 Mflops  |  |
| $8^{7}$  | 342 Mflops           | 355 Mflops  |  |
| $8^{8}$  | 231 Mflops           | 233 Mflops  |  |

以上のようにひねり係数のロード回数の少ない実装 を用いた場合にも Itanium2 では最大 17%, Power4 では最大 11%の性能向上がみられ,提案するカーネル の優位性が十分に示された.他のひねり係数のロード 回数がより多い実装を用いた場合にはさらに大きな性 能向上を生むと考えられる.

## 6. ま と め

積和演算命令に適した新しい8基底のFFT カーネ ルを提案した.このFFT カーネルは従来の積和演算 命令向けのFFT カーネルと比べて必要なひねり係数 のテーブルが小さく,N点FFTを3N/2の浮動小数 テーブルで計算することができる.またロードするひ ねり係数の数も14と既存の積和演算命令向けの8基 底FFT カーネルよりも少なく、キャッシュミスの低 下により高い性能が得られる.Itanium2, Power4で 評価を行い、従来のカーネルより適していることを示 した.

**謝辞** 本研究を進めるに当たり貴重なアドバイス を頂きました方々に感謝致します. なお, 本研究の一 部は科学技術振興機構戦略的創造研究推進事業による ものである.

#### 参考文献

- J. W. Cooley and J. W. Tukey: An Algorithm for the Machine Calculation of Complex Fourier Series, *Math. Comput.*, Vol. 19, pp.297– 301 (1965).
- C. Van Loan: Computational Frameworks for the Fast Fourier Transform, SIAM Press, Philadelphia, PA (1992).
- P. Duhamel and H. Hollmann: Split-Radix FFT Algorithm, *Electron. Lett.*, Vol. 20, pp. 14–16 (1984).

- G. D. Bergland: A Fast Fourier Transform Algorithm Using Base 8 Iterations, *Math. Comp.*, Vol. 22, pp. 275–279 (1968).
- E. N. Linzer and E. Feig: Implementation of Efficient FFT Algorithms on Fused Multiply-Add Architectures, *IEEE Trans. Signal Processing*, Vol. 41, pp. 93–107 (1993).
- H. Karner, et al.: Multiply-Add Optimized FFT Kernels, *Math. Models and Methods in Appl. Sci.*, Vol. 11, pp. 105–117 (2001).
- 7) S. Goedecker: Fast Radix 2,3,4 and 5 Kernels for Fast Fourier Transformations on C omputers with Overlapping Multiply-Add Instructions, *SIAM J. Sci. Comput.*, Vol. 18, pp. 1605– 1611 (1997).
- P. N. Swarztrauber: FFT algorithms for vector computers, *Parallel Computing*, Vol. 1, pp. 45–63 (1984).

付 録

### A.1 積和演算命令に適した形式に変換した提案する新しい 8 基底 FFT カーネル

| $\omega r_1 = wnr(j)$            | $r0 = u0 + u4 * \omega r_4$      | $r = r6 - s6 * \omega i_{81}$       |
|----------------------------------|----------------------------------|-------------------------------------|
| $\omega r_2 = wnr(2j)$           | $s0 = v0 + v4 * \omega r_4$      | $s = r6 * \omega i_{81} + s6$       |
| $\omega r_4 = wnr(4j)$           | $r1 = u2 + u6 * \omega r_{62}$   | $p = r7 - s7 * \omega i_{83}$       |
| $\omega r_{81} = wnr(j + N/8)$   | $s1 = v2 + v6 * \omega r_{62}$   | $q = r7 * \omega i_{83} + s7$       |
| $\omega i_1 = wni(j)$            | $r2 = u1 + u5 * \omega r_4$      | $u2 = r + p * \omega r_{831}$       |
| $\omega i_2 = wni(2j)$           | $s2 = v1 + v5 * \omega r_4$      | $v2 = s + q * \omega r_{831}$       |
| $\omega i_3 = wni(3j)$           | $r3 = u3 + u7 * \omega r_4$      | $u3 = r - p * \omega r_{831}$       |
| $\omega i_4 = wni(4j)$           | $s3 = v3 + v7 * \omega r_4$      | $v3 = s - q * \omega r_{831}$       |
| $\omega i_6 = wni(6j)$           | $r4 = u0 - u4 * \omega r_4$      | $outr(1) = u0 + u2 * \omega r_{81}$ |
| $\omega i_{81} = wni(j + N/8)$   | $s4 = v0 - v4 * \omega r_4$      | $outi(1) = v0 + v2 * \omega r_{81}$ |
| $\omega i_{83} = wni(3j + 3N/8)$ | $r5 = u2 - u6 * \omega r_{62}$   | $outr(5) = u0 - u2 * \omega r_{81}$ |
| $\omega r_{31} = wn31(j)$        | $s5 = v2 - v6 * \omega r_{62}$   | $outi(5) = v0 - v2 * \omega r_{81}$ |
| $\omega r_{831} = wn31(j + N/8)$ | $r6 = u1 - u5 * \omega r_4$      | $outr(3) = u1 + v3 * \omega r_{81}$ |
| $\omega r_{62} = wn31(2j)$       | $s6 = v1 - v5 * \omega r_4$      | $outi(3) = v1 - u3 * \omega r_{81}$ |
| u0 = inr(0)                      | $r7 = u3 - u7 * \omega r_4$      | $outr(7) = u1 - v3 * \omega r_{81}$ |
| v0 = ini(0)                      | $s7 = v3 - v7 * \omega r_4$      | $outi(7) = v1 + u3 * \omega r_{81}$ |
| u1 = inr(1)                      | $u0 = r0 + r1 * \omega r_2$      |                                     |
| v1 = ini(1)                      | $v0 = s0 + s1 * \omega r_2$      |                                     |
| r = inr(2)                       | $u1 = r0 - r1 * \omega r_2$      |                                     |
| s = ini(2)                       | $v1 = s0 - s1 * \omega r_2$      |                                     |
| $u2 = r - s * \omega i_2$        | $r = r2 - s2 * \omega i_1$       |                                     |
| $v2 = r * \omega i_2 + s$        | $s = r2 * \omega i_1 + s2$       |                                     |
| u3 = inr(3)                      | $p = r3 - s3 * \omega i_3$       |                                     |
| v3 = ini(3)                      | $q = r3 * \omega i_3 + s3$       |                                     |
| r = inr(4)                       | $u2 = r + p * \omega r_{31}$     |                                     |
| s = ini(4)                       | $v2 = s + q * \omega r_{31}$     |                                     |
| $u4 = r - s * \omega i_4$        | $u3 = r - p * \omega r_{31}$     |                                     |
| $v4 = r * \omega i_4 + s$        | $v3 = s - q * \omega r_{31}$     |                                     |
| r = inr(5)                       | $outr(0) = u0 + u2 * \omega r_1$ |                                     |
| s = ini(5)                       | $outi(0) = v0 + v2 * \omega r_1$ |                                     |
| $u5 = r - s * \omega i_4$        | $outr(4) = u0 - u2 * \omega r_1$ |                                     |
| $v5 = r * \omega i_4 + s$        | $outi(4) = v0 - v2 * \omega r_1$ |                                     |
| r = inr(6)                       | $outr(2) = u1 + v3 * \omega r_1$ |                                     |
| s = ini(6)                       | $outi(2) = v1 - u3 * \omega r_1$ |                                     |
| $u6 = r - s * \omega i_6$        | $outr(6) = u1 - v3 * \omega r_1$ |                                     |
| $v6 = r * \omega i_6 + s$        | $outi(6) = v1 + u3 * \omega r_1$ |                                     |
| r = inr(7)                       | $u0 = r4 + s5 * \omega r_2$      |                                     |
| s = ini(7)                       | $v0 = s4 - r5 * \omega r_2$      |                                     |
| $u7 = r - s * \omega i_4$        | $u1 = r4 - s5 * \omega r_2$      |                                     |
| $v7 = r * \omega i_4 + s$        | $v1 = s4 + r5 * \omega r_2$      |                                     |

 $v1 = s4 - s5 * \omega r_{31}$  $u2 = r6 + r7 * \omega r_{31}$  $v2 = s6 + s7 * \omega r_{31}$  $u3 = r6 - r7 * \omega r_{31}$  $v3 = s6 - s7 * \omega r_{31}$ r4 = u2 + v2s4 = v2 - u2r5 = u3 - v3s5 = v3 + u3 $outr(1) = u0 + r4 * \omega r_{81}$  $outi(1) = v0 + s4 * \omega r_{81}$  $outr(5) = u0 - r4 * \omega r_{81}$  $outi(5) = v0 - s4 * \omega r_{81}$  $outr(3) = u1 + r5 * \omega r_{81}$  $outi(3) = v1 + s5 * \omega r_{81}$  $outr(7) = u1 - r5 * \omega r_{81}$  $outi(7) = v1 - s5 * \omega r_{81}$ 

> $wnr(k) = \cos(-2\pi k/N)$   $0 \le k < N/4$   $wni(k) = \sin(-2\pi k/N)/\cos(-2\pi k/N)$   $0 \le k < 7N/8$   $wn31(k) = \cos(-6\pi k/N)/\cos(-2\pi k/N)$   $0 \le k < N/4$   $wn4(k) = \cos(-8\pi k/N)$   $0 \le k < N/8$   $wn51(k) = \cos(-14\pi k/N)/\cos(-6\pi k/N)$   $0 \le k < N/8$   $wn81(k) = \cos(-2\pi k/N)/\sqrt{2}$  $0 \le k < N/8$

| $\omega r_1 = wnr(j)$      | $v6 = r * \omega i_6 + s$        |
|----------------------------|----------------------------------|
| $\omega r_2 = wnr(2j)$     | r = inr(7)                       |
| $\omega r_4 = wn4(j)$      | s = ini(7)                       |
| $\omega i_1 = wni(j)$      | $u7 = r - s * \omega i_7$        |
| $\omega i_2 = wni(2j)$     | $v7 = r * \omega i_7 + s$        |
| $\omega i_3 = wni(3j)$     | $r0 = u0 + u4 * \omega r_4$      |
| $\omega i_4 = wni(4j)$     | $s0 = v0 + v4 * \omega r_4$      |
| $\omega i_5 = wni(5j)$     | $r1 = u2 + u6 * \omega r_{62}$   |
| $\omega i_6 = wni(6j)$     | $s1 = v2 + v6 * \omega r_{62}$   |
| $\omega i_7 = wni(7j)$     | $r2 = u1 + u5 * \omega r_{51}$   |
| $\omega r_{31} = wn31(j)$  | $s2 = v1 + v5 * \omega r_{51}$   |
| $\omega r_{62} = wn31(2j)$ | $r3 = u3 + u7 * \omega r_{73}$   |
| $\omega r_{51} = wn51(j)$  | $s3 = v3 + v7 * \omega r_{73}$   |
| $\omega r_{71} = wn71(j)$  | $r4 = u0 - u4 * \omega r_4$      |
| $\omega r_{81} = wn81(j)$  | $s4 = v0 - v4 * \omega r_4$      |
| u0 = inr(0)                | $r5 = v2 - v6 * \omega r_{62}$   |
| v0 = ini(0)                | $s5 = u6 * \omega r_{62} - u2$   |
| r = inr(1)                 | $r6 = u1 - u5 * \omega r_{51}$   |
| s = ini(1)                 | $s6 = v1 - v5 * \omega r_{51}$   |
| $u1 = r - s * \omega i_1$  | $r7 = v3 - v7 * \omega r_{73}$   |
| $v1 = r * \omega i_2 + s$  | $s7 = u7 * \omega r_{73} - u3$   |
| r = inr(2)                 | $u0 = r0 + r1 * \omega r_2$      |
| s = ini(2)                 | $v0 = s0 + s1 * \omega r_2$      |
| $u2 = r - s * \omega i_2$  | $u1 = r0 - r1 * \omega r_2$      |
| $v2 = r * \omega i_2 + s$  | $v1 = s0 - s1 * \omega r_2$      |
| r = inr(3)                 | $u2 = r2 + r3 * \omega r_2$      |
| s = ini(3)                 | $v2 = s2 + s3 * \omega r_2$      |
| $u3 = r - s * \omega i_3$  | $u3 = r2 - r3 * \omega r_2$      |
| $v3 = r * \omega i_3 + s$  | $v3 = s2 - s3 * \omega r_2$      |
| r = inr(4)                 | $outr(0) = u0 + u2 * \omega r_1$ |
| s = ini(4)                 | $outi(0) = v0 + v2 * \omega r_1$ |
| $u4 = r - s * \omega i_4$  | $outr(4) = u0 - u2 * \omega r_1$ |
| $v4 = r * \omega i_4 + s$  | $outi(4) = v0 - v2 * \omega r_1$ |
| r = inr(5)                 | $outr(2) = u1 + v3 * \omega r_1$ |
| s = ini(5)                 | $outi(2) = v1 - u3 * \omega r_1$ |
| $u5 = r - s * \omega i_5$  | $outr(6) = u1 - v3 * \omega r_1$ |
| $v5 = r * \omega i_5 + s$  | $outi(6) = v1 + u3 * \omega r_1$ |
| r = inr(6)                 | $u0 = r4 + r5 * \omega r_{31}$   |
| s = ini(6)                 | $v0 = s4 + s5 * \omega r_{31}$   |
| $u6 = r - s * \omega i_6$  | $u1 = r4 - r5 * \omega r_{31}$   |