



ВНИИА  
РОСАТОМ

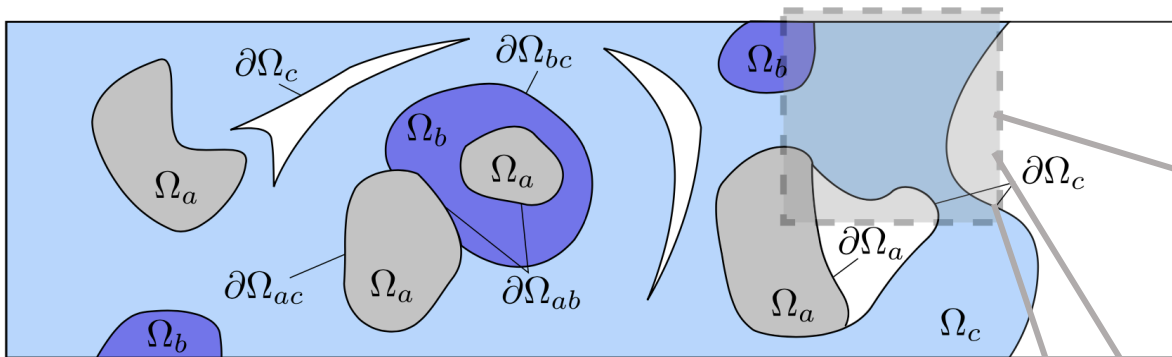
# Сопряжение численных методов в рамках единого комплекса программ

XVI Международная конференция  
«Забабахинские научные чтения»  
29 мая – 2 июня 2023 г.

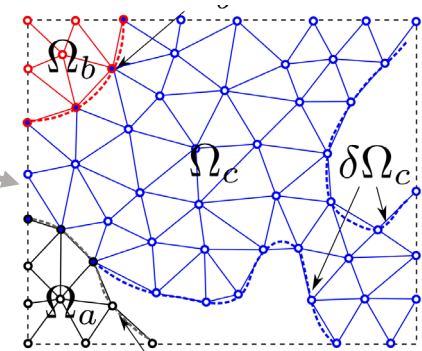
С.А. Дьячков, С.Ю. Григорьев, Р. В. Муратов

ФГУП «ВНИИА» им. Н.Л. Духова

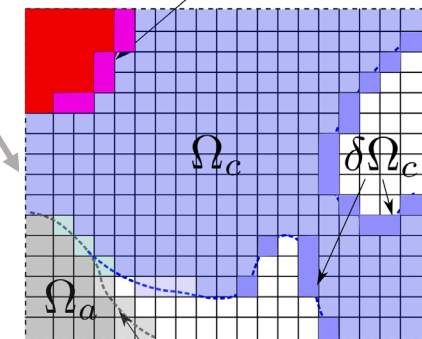
# Мотивация



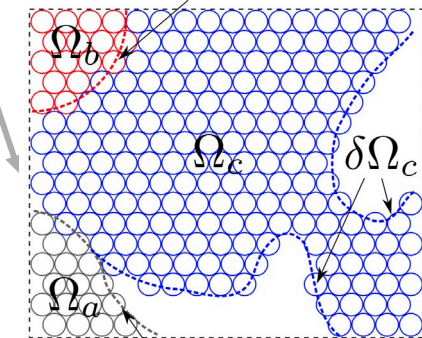
- Дискретизация расчетной области может быть выполнена для разных численных схем
- Обычно программа реализуется для одного численного метода, который имеет свои преимущества и недостатки
- При правильной организации структур данных можно обеспечить возможность одновременного счета различными численными методами
- Использование преимуществ различных численных методов позволяет расширить круг решаемых задач



Лагранжева сетка (FEM)



Эйлерова сетка (FVM)



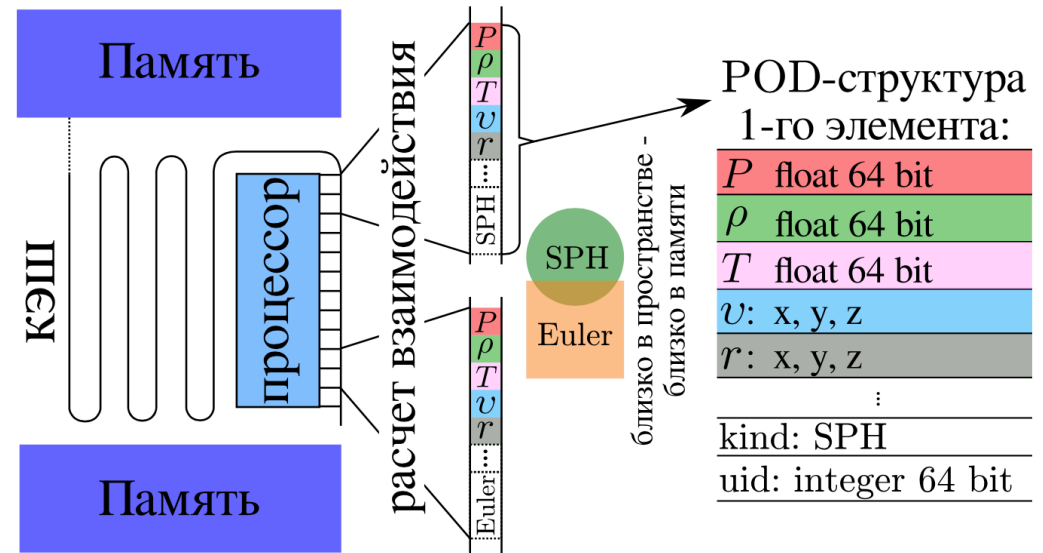
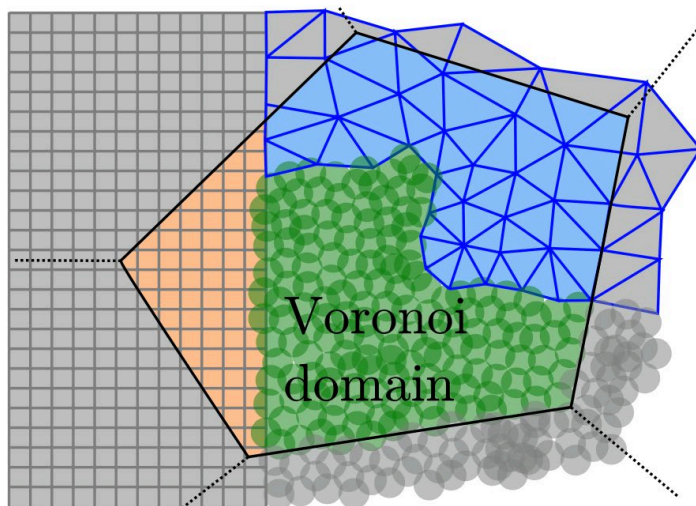
Бессеточный (SPH)

# Общность описания элементов дискретизации

Неподвижная сетка	Подвижная сетка	Частица SPH	Атом MD
координата центра	координата центра	координата центра	координата центра
радиус поиска соседа	радиус поиска соседа	радиус поиска соседа	радиус поиска соседа
размер элемента	размер элемента	размер элемента	размер элемента
тип элемента	тип элемента	тип элемента	тип элемента
тип материала	тип материала	тип материала	тип материала
скорость вещества	скорость вещества	скорость вещества	скорость атома
плотность вещества	плотность вещества	плотность вещества	сила (ускорение)
внутренняя энергия	внутренняя энергия	внутренняя энергия	
производная энергии	производная энергии	производная энергии	
скорость звука	скорость звука	скорость звука	
границы ячеек	масса элемента	масса элемента	
поток через границы	скорость деформации	скорость деформации	
	вершины ячеек		

# Требования к архитектуре программного комплекса РурНИА

- Единое представление (формат) данных вектора состояния элементов, оптимизированное для высокопроизводительных вычислений
- Единые алгоритмы определения связности (соседства) дискретных элементов



- SPH
- Euler
- Lagrange

- Единые алгоритмы параллелизации вычислений для разных типов дискретизации

# Единый формат

```
struct ElementData {  
    vector r;  
    vector v;  
    double density;  
    double pressure;  
    double energy;  
    ...  
    dtype field;  
    ...  
};
```

```
ElementData elements[100];
```

Набор массивов

```
vector r[100];  
vector v[100];  
double density[100];  
double pressure[100];  
double energy[100];
```

- Вектор состояния одного элемента среды представляется в виде структуры данных
- Поля структуры полностью определены до компиляции и запуска программы
- При добавлении новых моделей в программу список полей структуры растет, но не все из них используются, из-за чего возникает рост потребления памяти и несовместимость версий программы
- Хранение вектора состояния не в одной структуре, а в виде массивов приводит к неоднородному доступу к памяти

**Нужна высокопроизводительная структура данных в C++, аналогичная NumPy/HDF5 массиву, где поля можно задавать в ходе работы программы**

# Единый формат

- Использование POD-структур для полей Storage обеспечивает совместимость с NumPy-массивом (Python), хранением в формате HDF5, передачей через MPI
- Конвертация данных между Storage, NumPy, HDF5 и MPI осуществляется путем изменения только блока метаданных (без изменения самих данных) и происходит моментально

## Python - NumPy

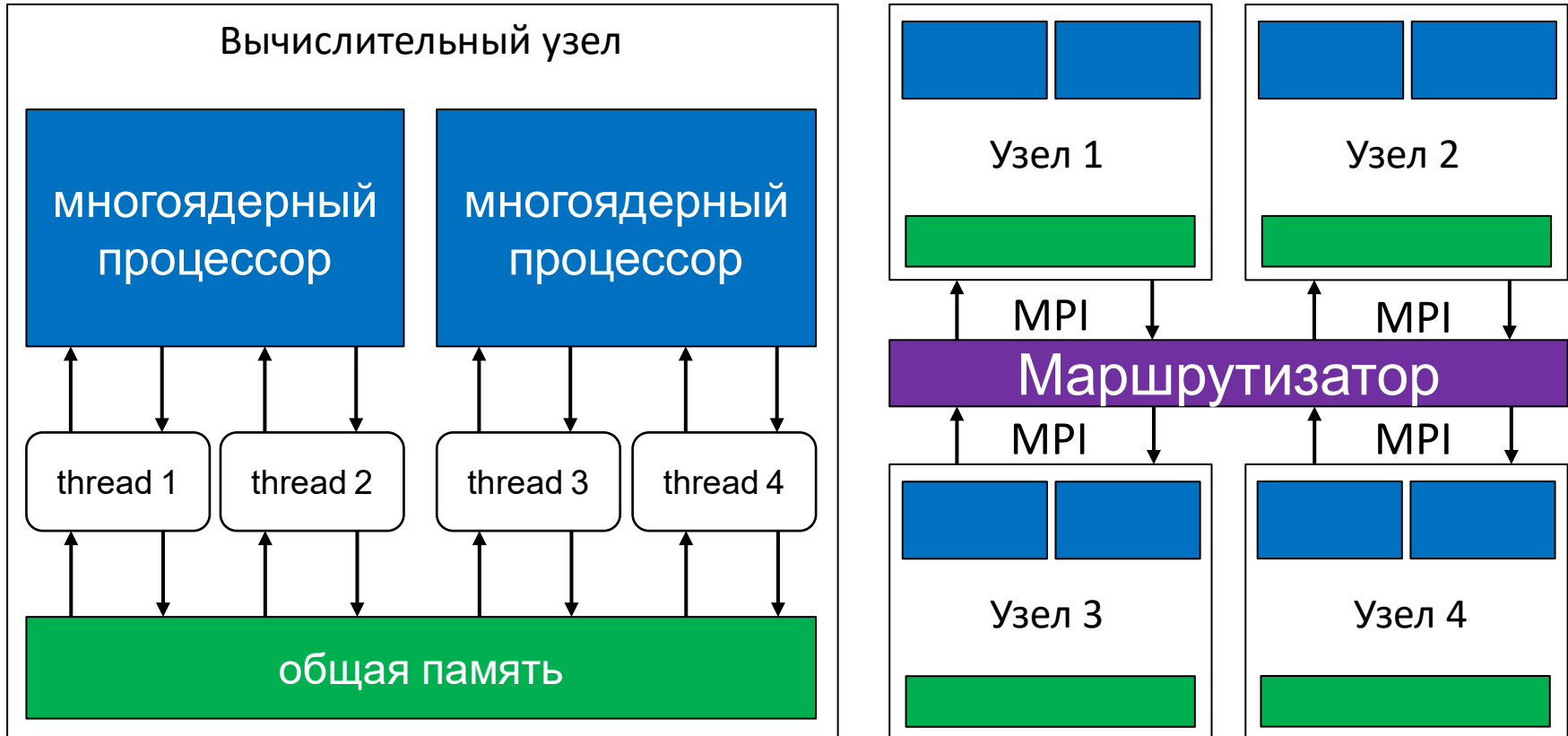
```
from pyphia.data.types import *
from pyphia.data import Storage

storage = Storage(
    np.dtype([
        coords,
        velocity,
        size
    ]), 10
)
storage.data["coords"]["x"] = 5.0
storage.data["velocity"]["x"] = 5.0
storage.data["size"]["value"] = 5.0
```

## HDF5

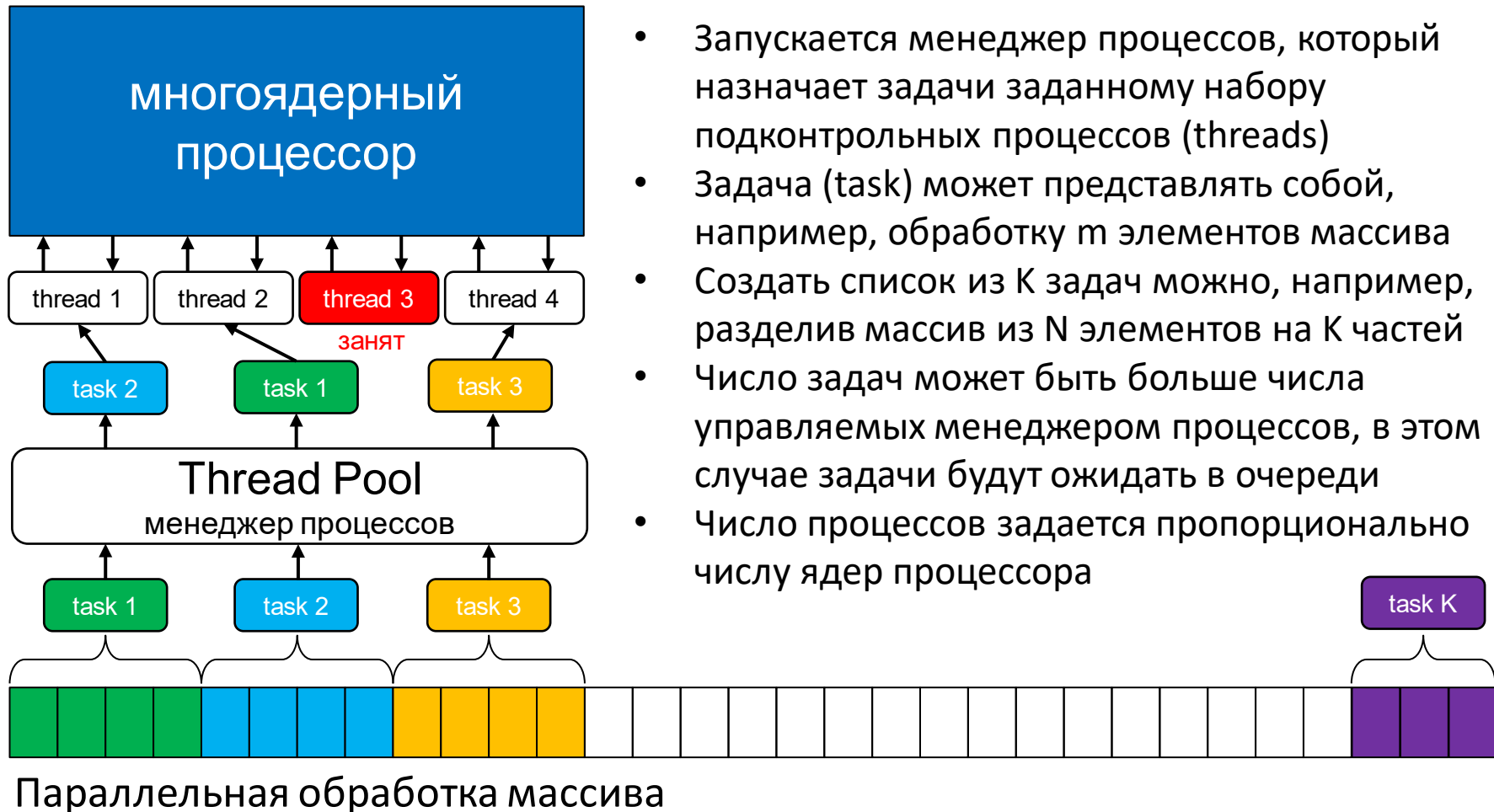
```
DATASET "storage" {
  DATATYPE H5T_COMPOUND {
    H5T_COMPOUND {
      H5T_IEEE_F64LE "x";
      H5T_IEEE_F64LE "y";
      H5T_IEEE_F64LE "z";
    } "coords";
    H5T_COMPOUND {
      H5T_IEEE_F64LE "x";
      H5T_IEEE_F64LE "y";
      H5T_IEEE_F64LE "z";
    } "velocity";
    H5T_COMPOUND {
      H5T_IEEE_F64LE "value";
    } "size";
  }
  DATASPACE SIMPLE { ( 10 ) / ( 10 ) }
```

# Общая и распределенная память



- Использование параллелизации с общей памятью (Threads, openMP) внутри одного узла позволяет избежать лишних сетевых (медленных) коммуникаций
- Сетевые коммуникации необходимы при использовании параллелизации с распределенной памятью (между узлами)

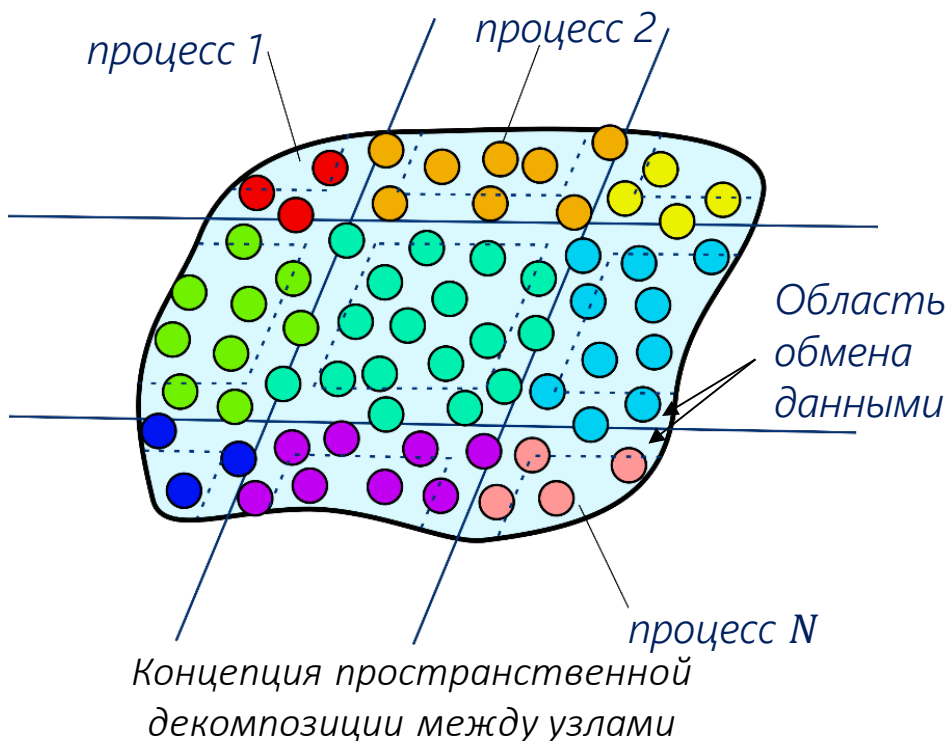
# Параллелизация внутри узла



- Запускается менеджер процессов, который назначает задачи заданному набору подконтрольных процессов (threads)
- Задача (task) может представлять собой, например, обработку  $m$  элементов массива
- Создать список из  $K$  задач можно, например, разделив массив из  $N$  элементов на  $K$  частей
- Число задач может быть больше числа управляемых менеджером процессов, в этом случае задачи будут ожидать в очереди
- Число процессов задается пропорционально числу ядер процессора



# Алгоритм параллелизации с распределенной памятью

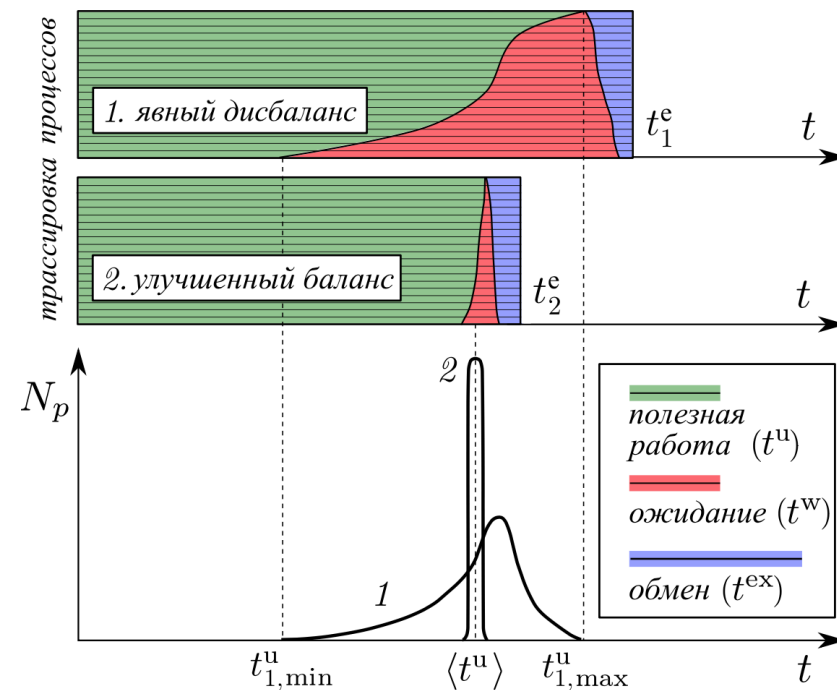


$$t^e = t^u + t^w + t^{ex}$$

Шаг моделирования  $t^e$  состоит из

- Расчета взаимодействия
- Обмена данным
- Ожидания синхронизации шага

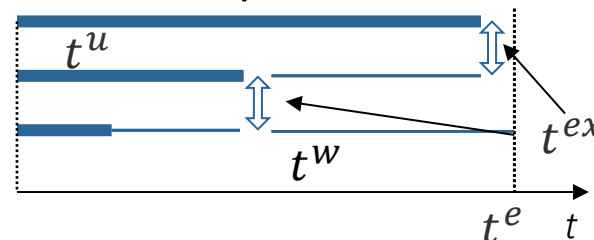
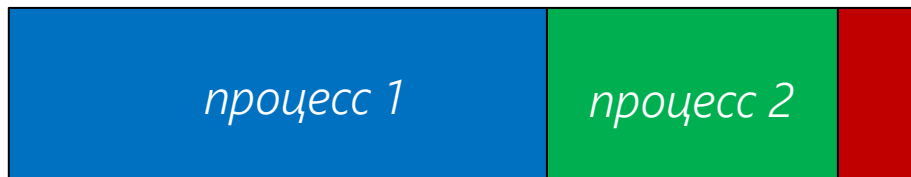
- Вычислительный кластер состоит из узлов со своей локальной памятью
- Обмен данными возможен только через «медленную» сеть и должен быть минимален
- Каждый шаг моделирования требует синхронизации между узлами



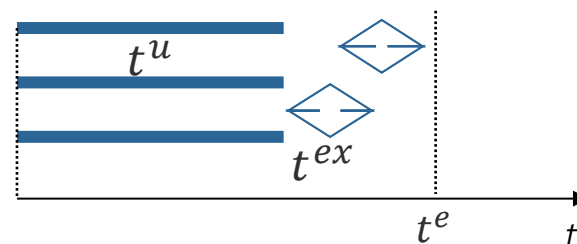
**Как достичь баланса вычислительной нагрузки?**

# Алгоритм параллелизации с распределенной памятью

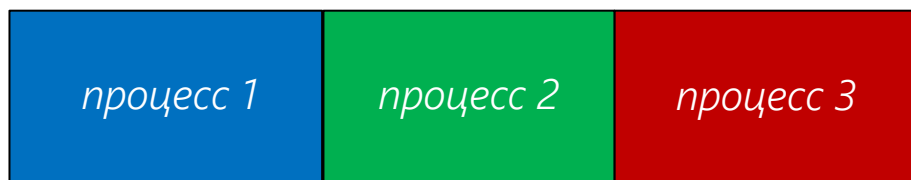
- Дисбаланс нагрузки: процесс 1 тратит много времени на расчет



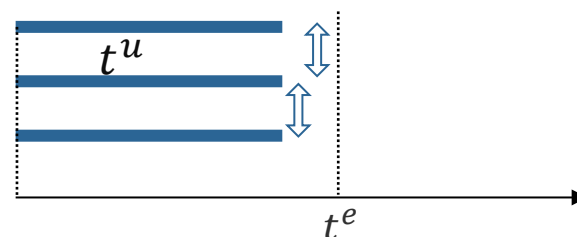
- Есть баланс нагрузки, но много времени занимает обмен



- Баланс нагрузки и минимум обмена данными



$t^e$  в этом случае минимально



**Перегруженные узлы замедляют общий ход расчета и должны перераспределять данные между другими**

# Алгоритм параллелизации с распределенной памятью

Определение (Диаграмма Вороного, VD):

1. Пусть  $\{G_k\}_{k=1}^{N_{\nabla}} \in \bar{\Omega}$  множество точек (центров) подобластей расчетной области  $\bar{\Omega}$ .

2. Подобласть Вороного  $\hat{V}_k$  множество точек, ближайших к  $G_k$ :

$$\hat{V}_k = \{\vec{x} \in \Omega : |\vec{x} - \vec{g}_k| < |\vec{x} - \vec{g}_l|, \\ l = 1, \dots, N_{\nabla}, l \neq k\},$$

где  $\vec{g}_k$  — вектор из начала координат к  $G_k$ .

3. Множество  $\{\hat{V}_k\}_{k=1}^{N_{\nabla}}$  является диаграммой Вороного расчетной области.

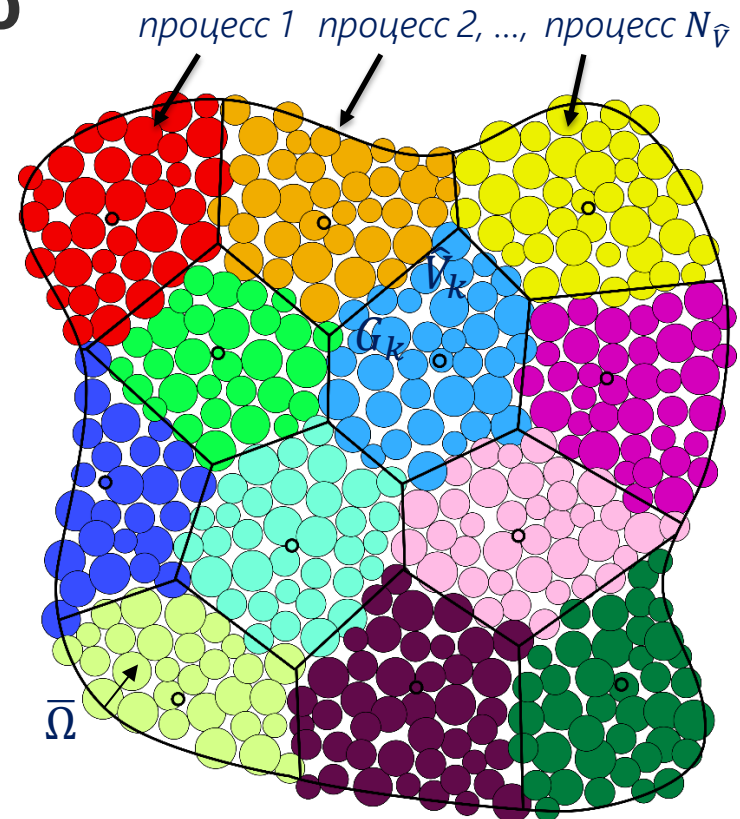
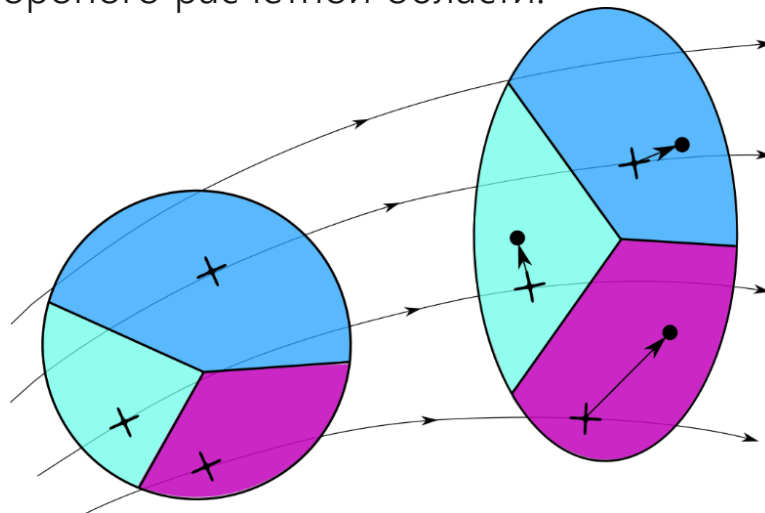
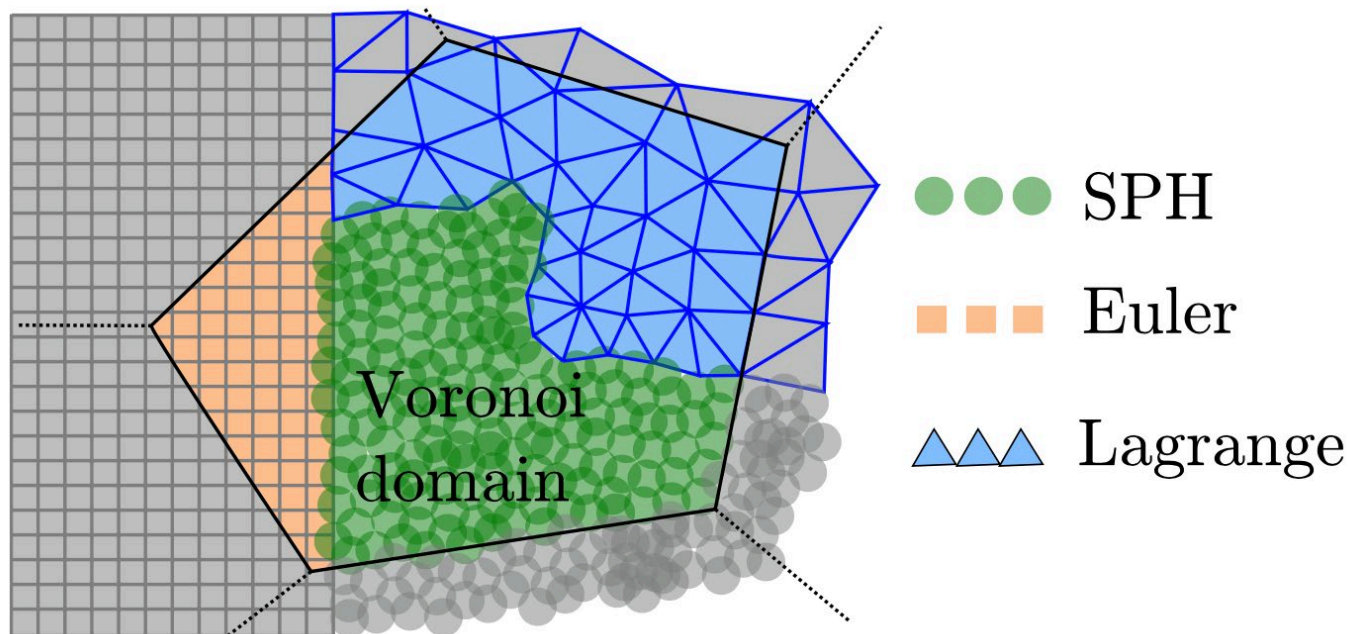


Диаграмма Вороного  
расчетной области  $\bar{\Omega}$

- $\hat{V}_k$  соответствует процессу  $k$
- $G_k$  движется вместе с частицами
- $G_k$  движется к загруженным процессам

# Алгоритм параллелизации с распределенной памятью



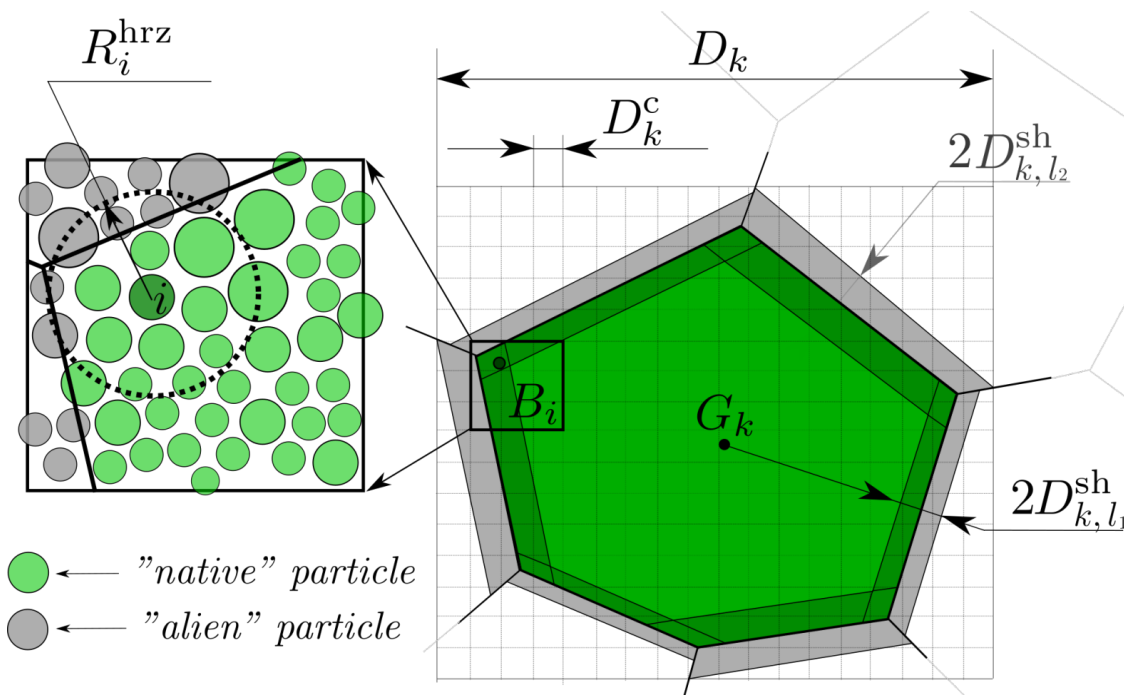
- Для успешной работы алгоритма декомпозиции на подобласти Вороного достаточно координат центра ячейки (частицы) и радиуса поиска соседей в описании элемента среды
- Алгоритм может успешно применяться для декомпозиции расчетной области, в которой имеются элементы разных типов
- Механизм балансировки нагрузки определяется только временем счета и не зависит от типа элементов

# Алгоритм поиска ближайших соседей

$R_i^{hrz}$  – радиус вокруг центра элемента, для включения потенциальных соседей в список

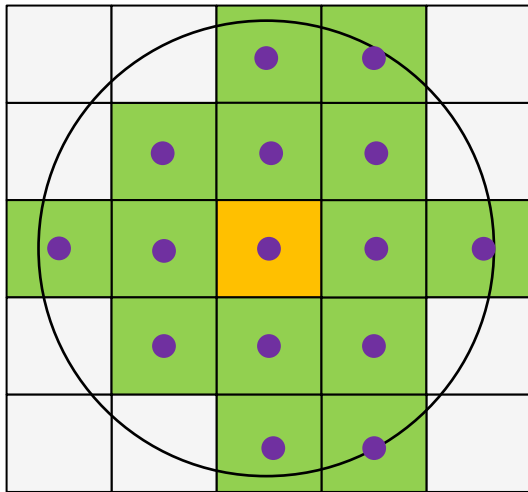
$D_k^c$  – размер ячейки для предварительной сортировки элементов

$D_{kl}^{sh}$  – ширина зоны обмена элементами между ячейками Вороного

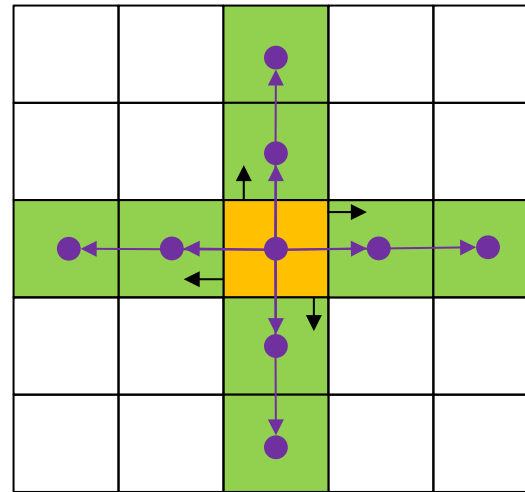


- Для работы алгоритма требуются только центры ячеек и радиус поиска соседа
- "alien" элементы хранятся в отдельном массиве

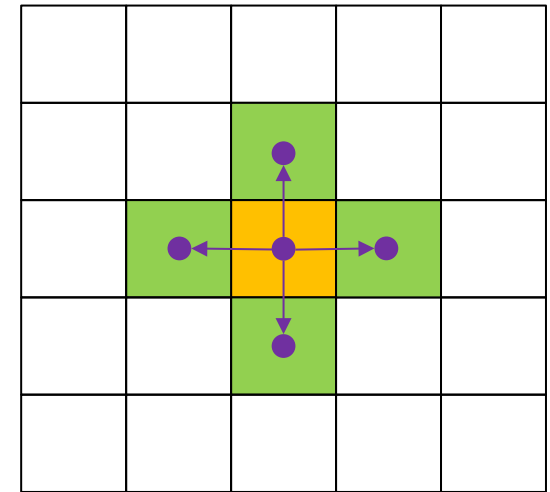
# Восстановление топологии сеточных элементов



Определили потенциальных соседей с помощью списка Верле



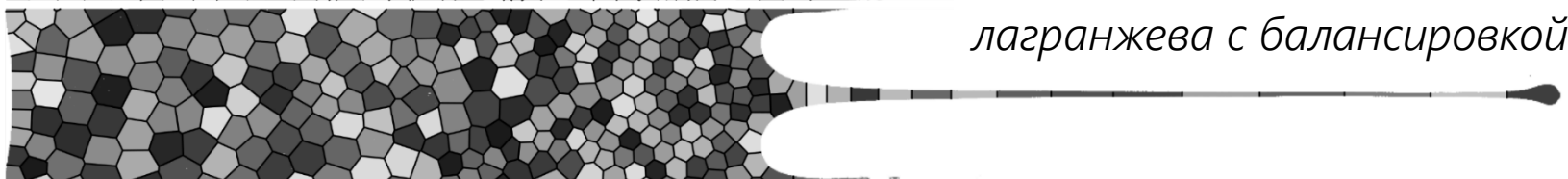
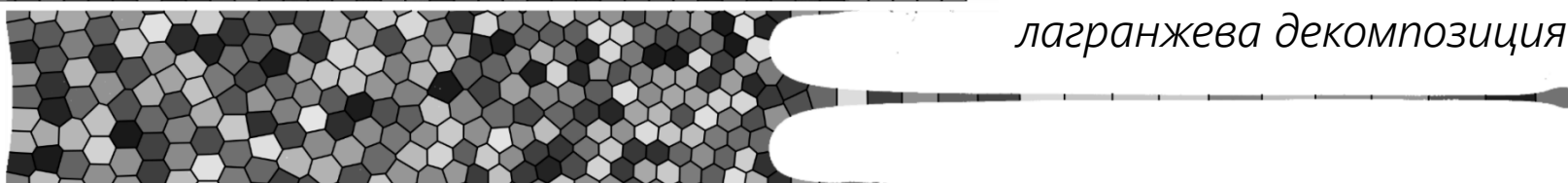
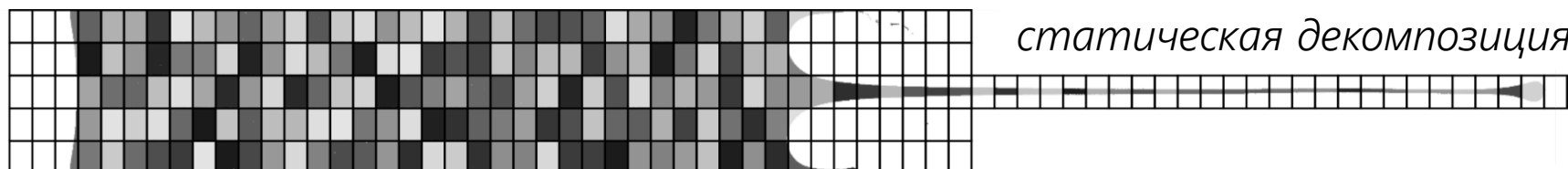
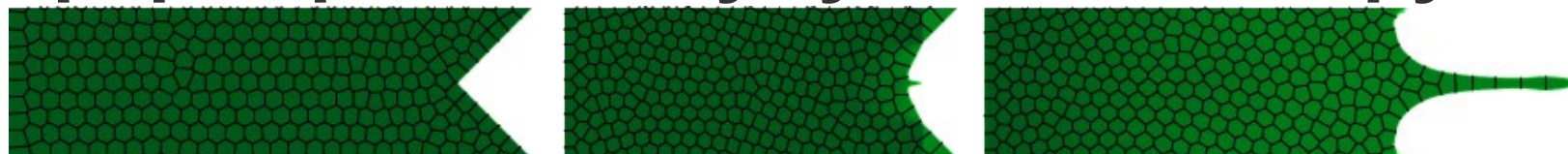
Для каждой грани нашли  $\cos \phi = (\mathbf{n}, \mathbf{r}_{ij}) / |\mathbf{r}_{ij}|$ , где  $\phi$  - угол между  $\mathbf{n}$  и  $\mathbf{r}_{ij}$



Ячейка с минимальными  $\phi$  и  $\mathbf{r}_{ij}$  является смежной

# Демонстрация работы алгоритма балансировки нагрузки

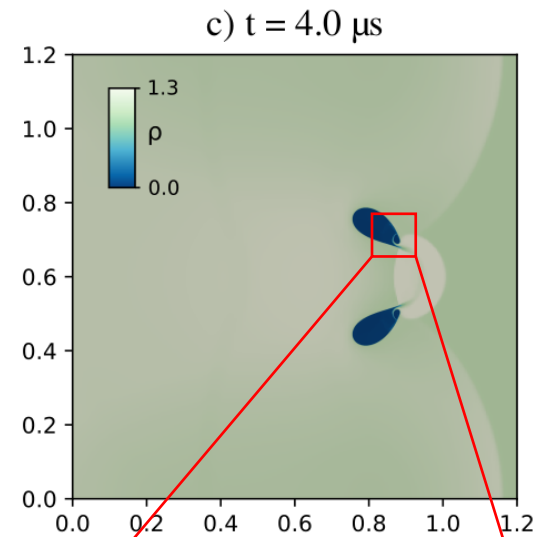
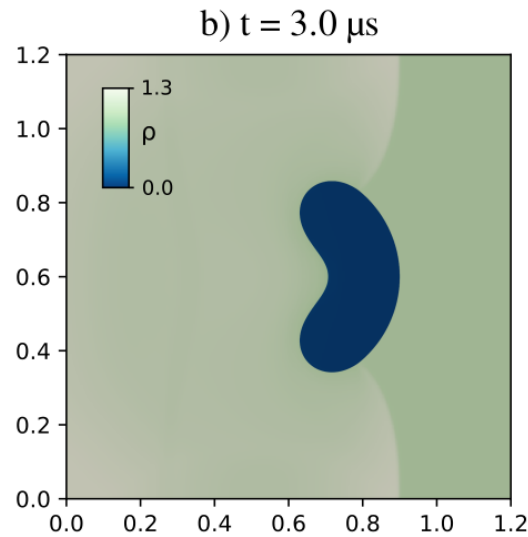
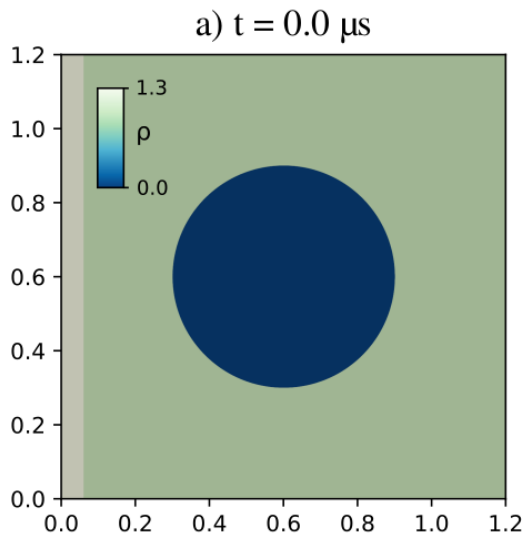
# Динамическая задача, формирование кумулятивной струи



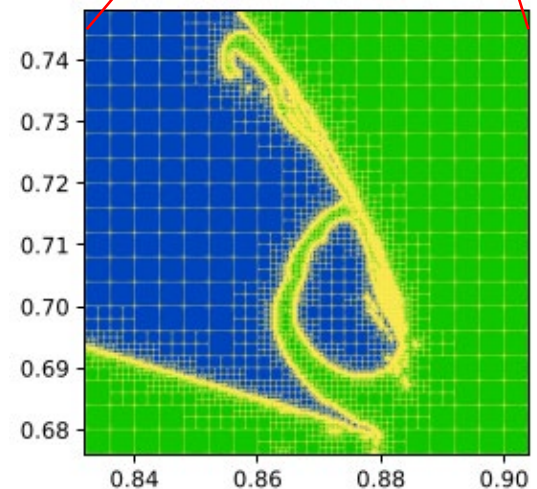
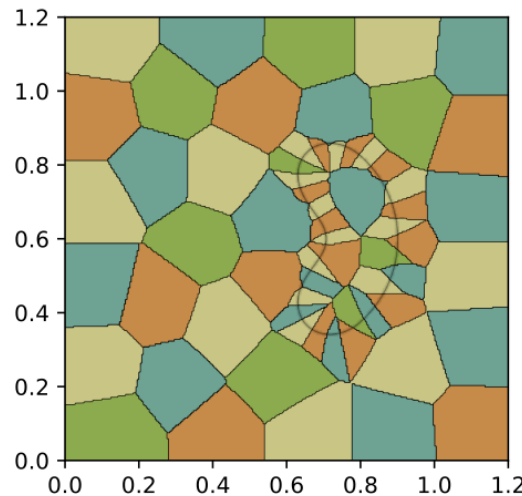
- Частицы каждой ячейки Вороного обрабатываются своим процессором
- Эффективное использование вычислительных ресурсов – поддерживается хороший баланс нагрузки, стало возможным моделировать до 1 млрд. частиц!



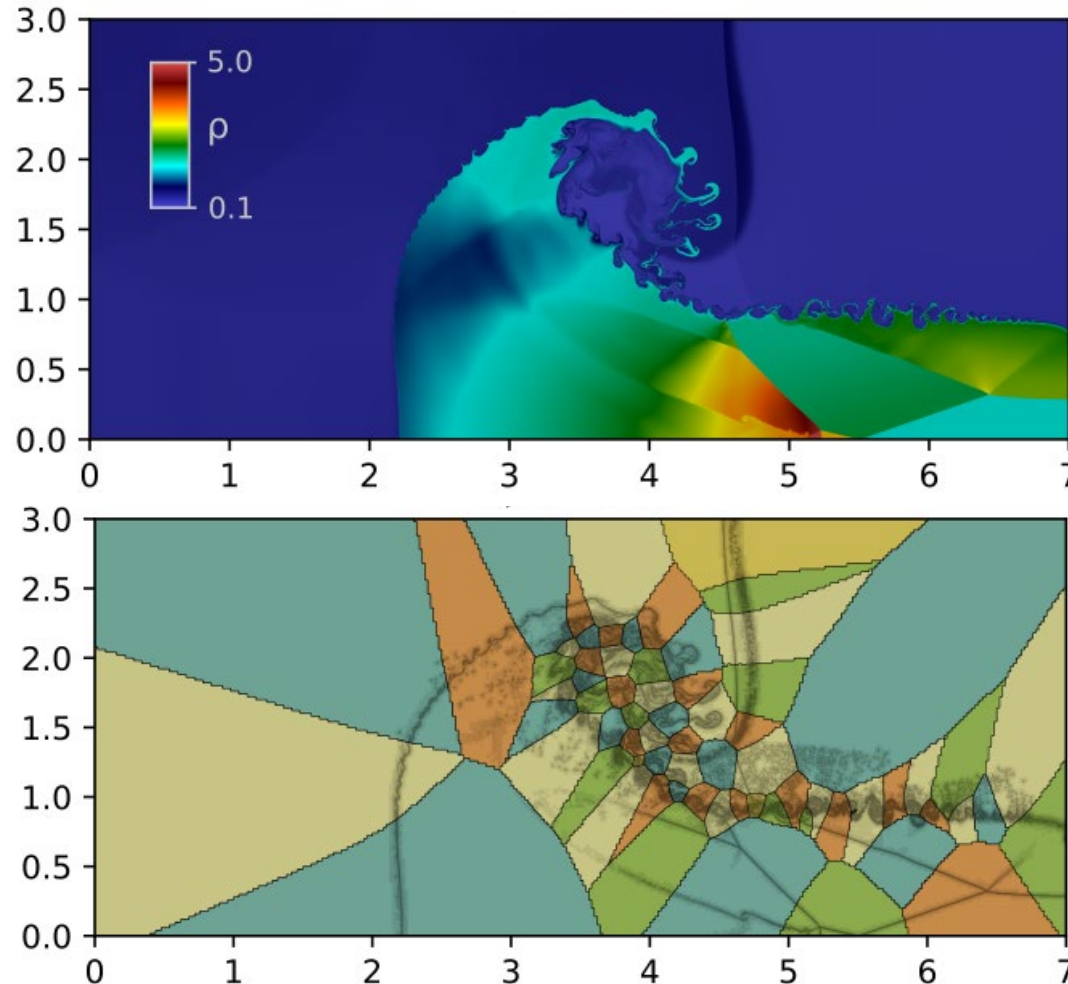
# Декомпозиция сеточной области с локальной адаптацией



- До 5 уровней адаптации
- $300 \times 300$  исходных ячеек
- Декомпозиция по ячейкам Вороного
- Балансировка нагрузки по адаптированным ячейкам



# Декомпозиция сеточной области с локальной адаптацией



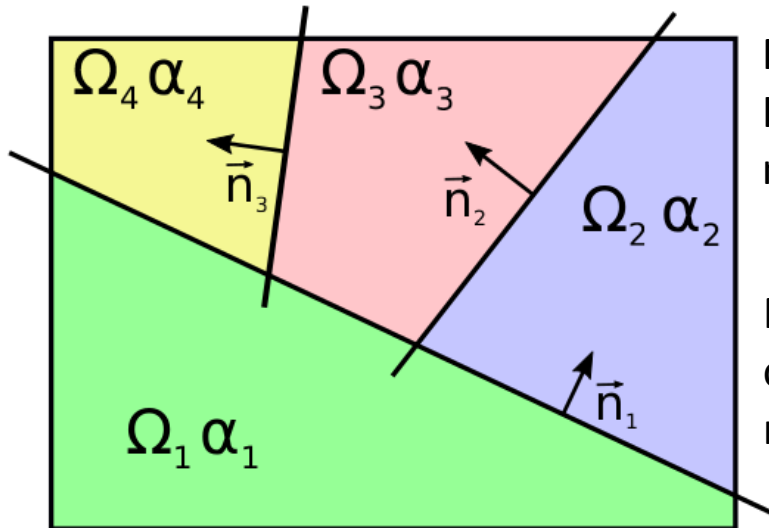
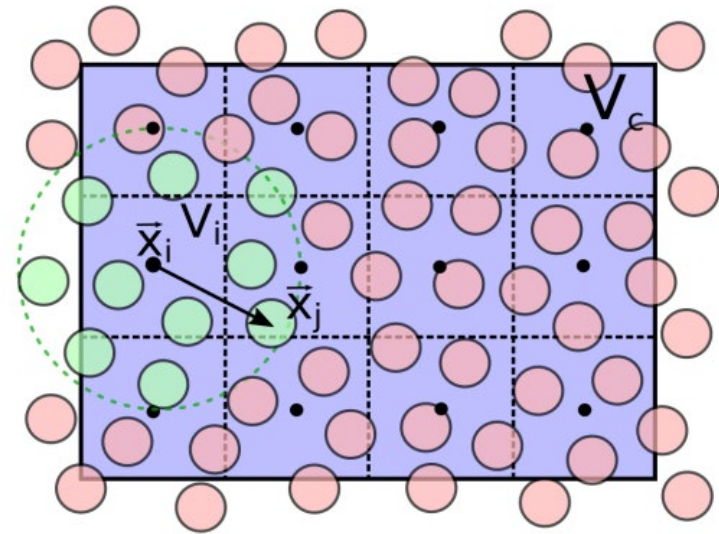
# Сопряжение сеточного метода Эйлера с SPH

# Конвертация данных

Пусть  $P$  – набор частиц,  $C$  – набор ячеек сетки.  
Конвертация частиц в сетку (particles to mesh, ptm) осуществляет переход:

$$ptm(\pi_{v,\rho,e,\alpha}P) \rightarrow \pi_{v,\rho,e,\beta}C$$

$$f_c = \sum_{i: |r_c - r_i| < h} \Delta V_i f_p^i W(|r_c - r_i|, h) + \mathcal{O}(h^2)$$



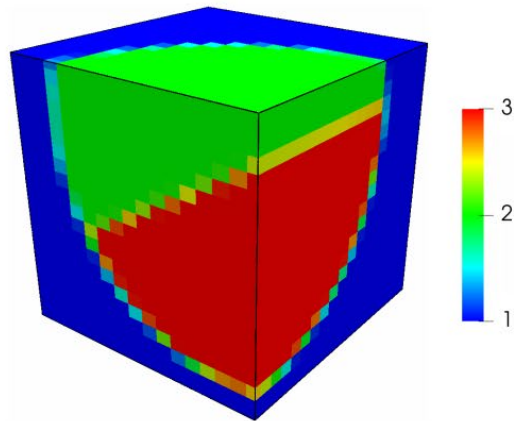
Пусть  $P$  – набор частиц,  $C$  – набор ячеек сетки.  
Конвертация сетки в частицы (mesh to particles, mtp) осуществляет переход:

$$mtp(\pi_{v,\rho,e,\beta}C) \rightarrow \pi_{v,\rho,e,\alpha}P$$

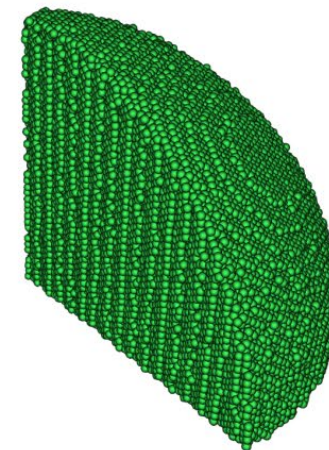
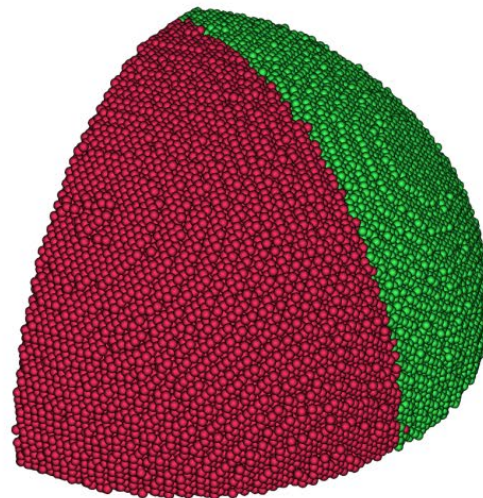
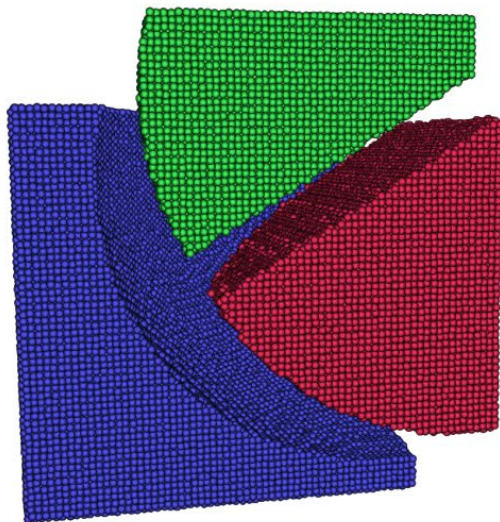
По градиентам объемных концентраций определяются контактные границы материалов, и затем переносятся данные

$$f_p = f_c + \nabla f \cdot (r_p - r_c)$$

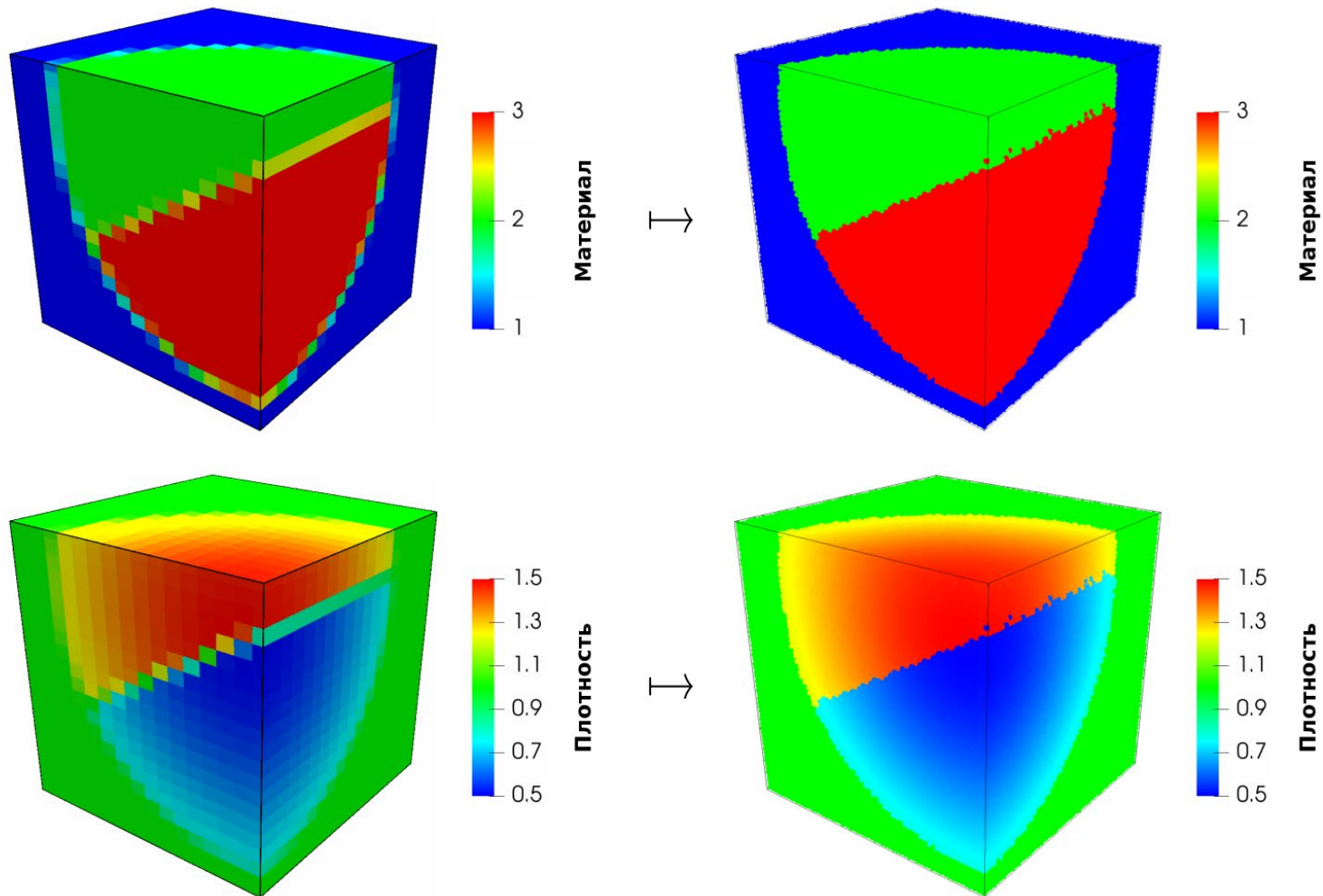
# Одномоментный пересчет сетка → частицы



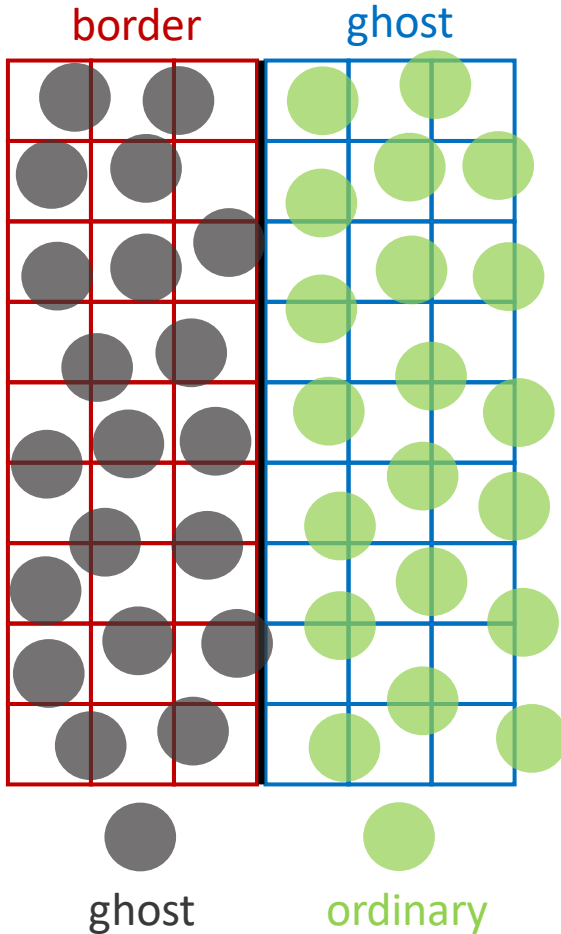
Восстановление границы в задаче с тремя материалами. Слева материалы на исходной сетке, внизу показаны материалы частиц после конвертации.



# Одномоментный пересчет сетка → частицы



# Интерфейс сетка-частицы



- В области **ghost** данные переносятся с **ordinary** частиц
- В области **border** генерируются ghost частицы по данным с сетки
- При переходе через интерфейс, частицы ghost становятся **ordinary**
- ghost частицы воздействуют на **ordinary**
- с **ghost** ячеек данные переносятся в **border**

$$\mathcal{P} := \mathcal{P} \cup \text{gen}(\mathcal{C}_{G_c}^{\text{bord}}, \mathcal{P}_{G_p}); \quad \mathcal{P}^{\text{gh}} := \{p \in \mathcal{P} : p_{\text{coords}} \in \mathcal{C}_{G_c}^{\text{bord}}\};$$

$$\mathcal{C}_\alpha := \alpha(\mathcal{C}_{\rho,p,\beta});$$

$$\mathcal{P}_{\rho,v,p,\alpha,\beta}^{\text{gh}} := \text{mtp}(\mathcal{C}_{G_c,\rho,v,p,\alpha,\beta}^{\text{bord}}, \mathcal{P}_{G_p}^{\text{gh}});$$

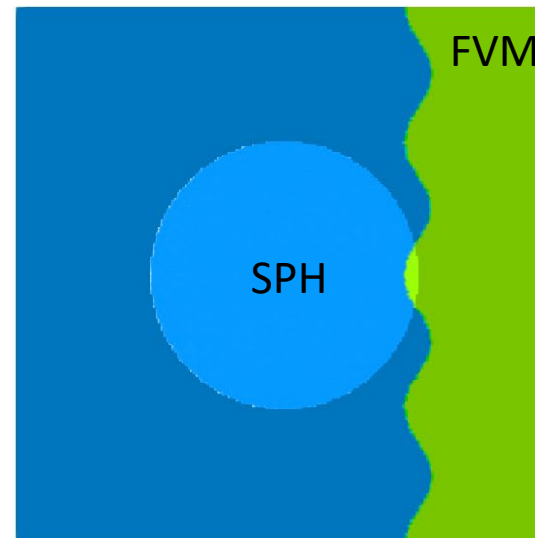
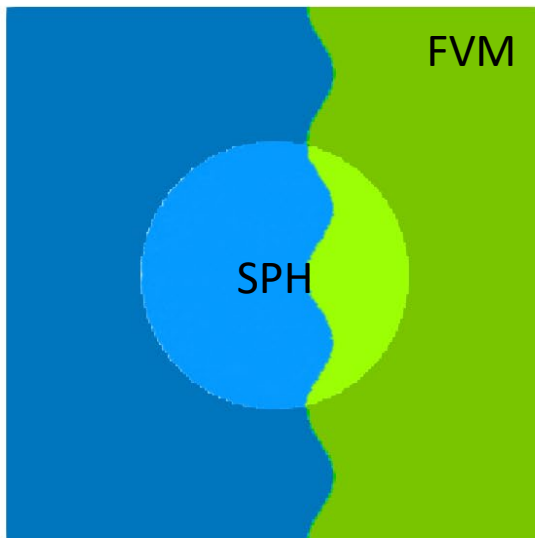
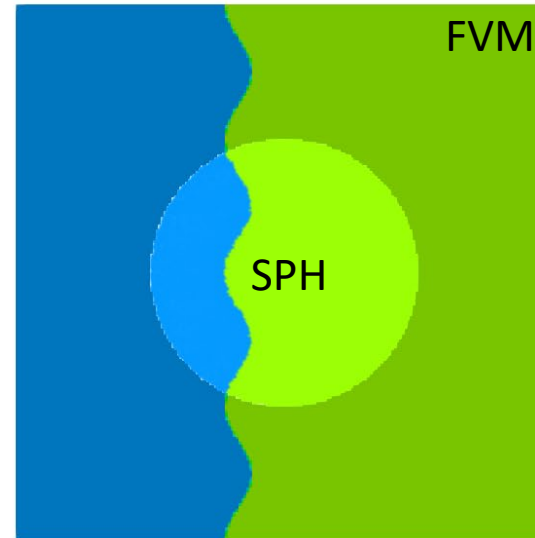
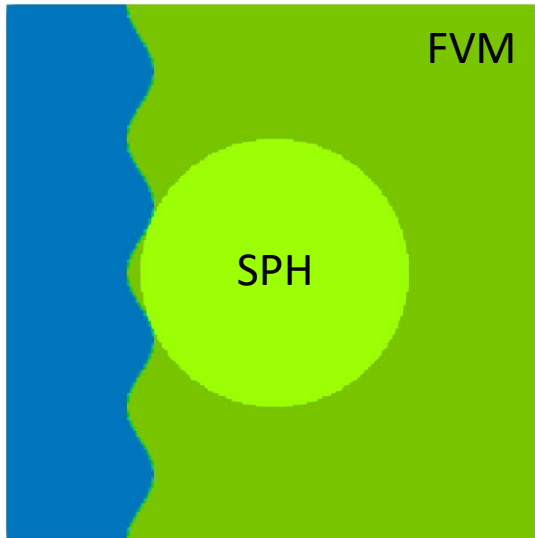
$$\mathcal{P}_e^{\text{gh}} := e(\mathcal{P}_{\rho,p,\alpha}^{\text{gh}});$$

$$\mathcal{C}_{\rho,e,\beta}^{\text{gh}} := \text{ptm}(\mathcal{P}_{G_p,\rho,v,e,\alpha}, \mathcal{C}_{G_c}^{\text{gh}}), \quad \mathcal{P}^{\text{ord}} := \{p \in \mathcal{P} : p_{\text{coords}} \in \mathcal{C}_{G_c}^{\text{gh}}\};$$

$$\mathcal{C}_p^{\text{gh}} := p(\mathcal{C}_{\rho,e,\beta}^{\text{gh}});$$

$$\mathcal{P}_{p,c} := \text{eos}(\mathcal{P}_{\rho,e,\alpha});$$

# Перенос возмущенной границы



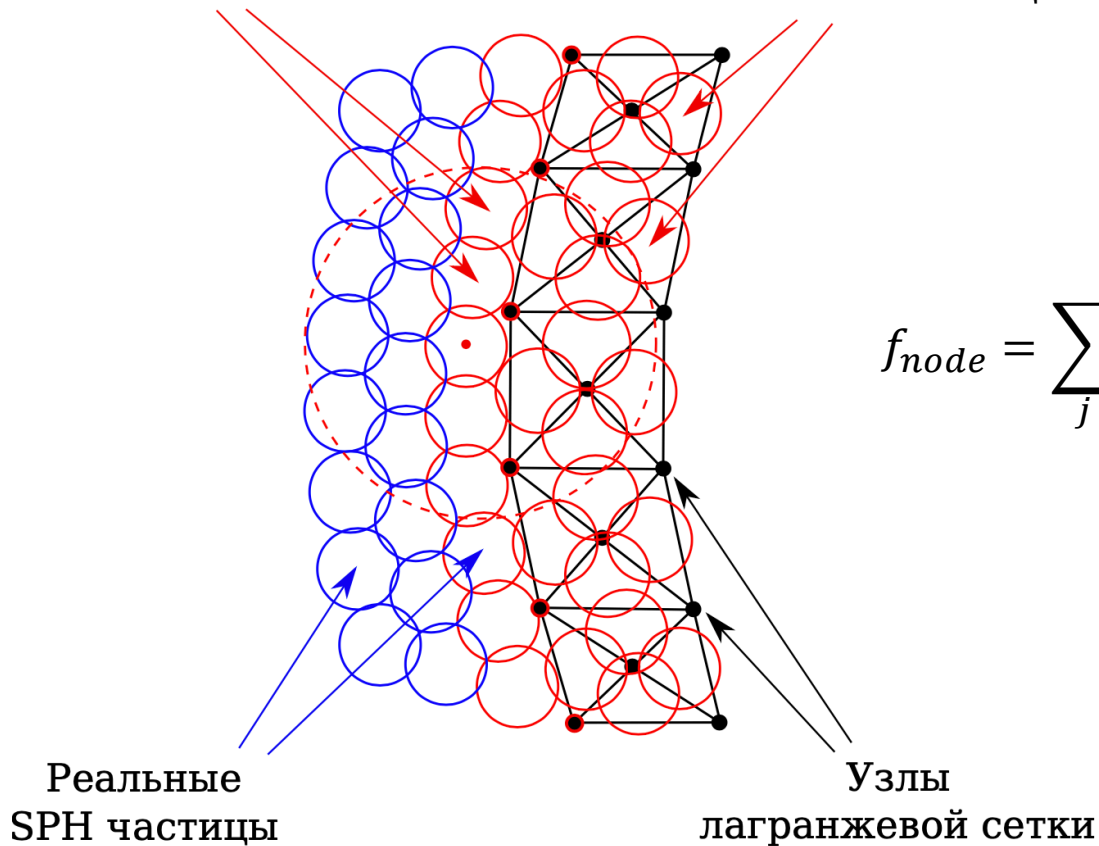


# Сопряжение сеточного метода Лагранжа с SPH

# Схема сопряжения сетка-SPH

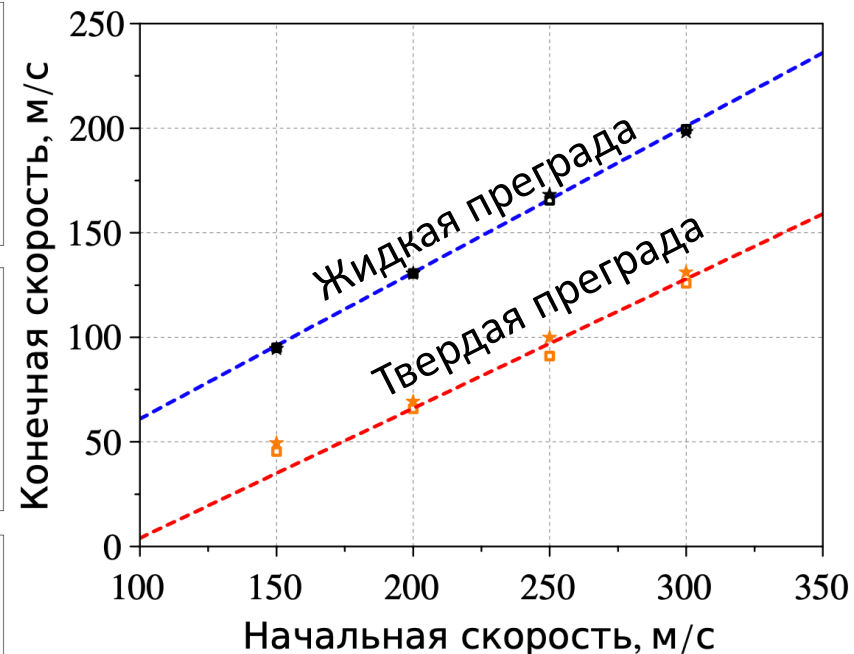
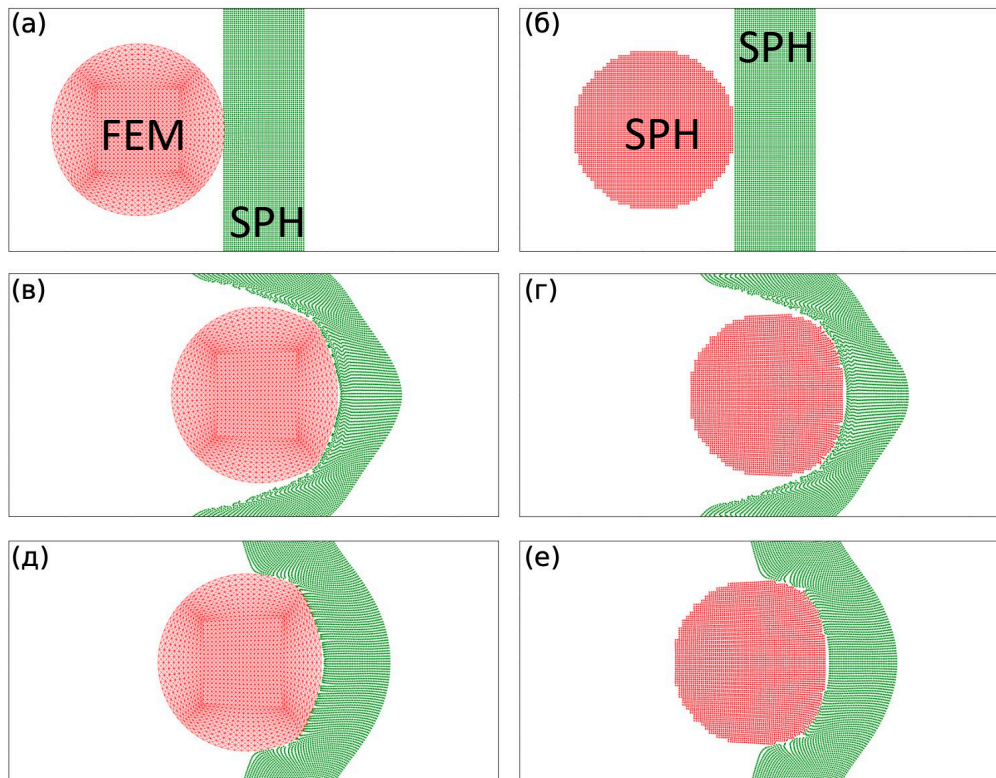
Пограничные  
SPH частицы

Виртуальные  
SPH частицы



$$f_{node} = \sum_j \left( f_j^{mesh} + \frac{1}{dim + 1} f_j^{SPH} \right)$$

# Пробитие преграды



Шарик из твердого алюминия (сеточный метод Лагранжа) пробивает преграду из твердого или жидкого алюминия (SPH)

# Важность использования Python



- Python – интерпретатор соответствующего языка, написан на C
- Python – основной язык Data Science
- Python-интерфейс к высокопроизводительным библиотекам имеется для многих популярных приложений:
  - Машинное обучение (sklearn, tensorflow, pytorch и др.)
  - Математика и статистика (NumPy, SciPy, pandas, и др.)
  - Гидродинамика и УЧП (FEniCS, FluidSim, ...)
  - Биоинформатика (целый раздел bioconda) и другие
- Python позволяет легко интегрировать несколько библиотек в рамках одного расчета
- Python не требует компиляции, поэтому код можно сразу писать (или генерировать) и исполнять
- Программы с Python-интерфейсом легко интегрируются в клиент-серверную архитектуру с помощью библиотеки Django
- Студенты хорошо владеют Python, могут сразу решать задачи

# Заключение

- Разработана программная платформа PyPHIA (Python Parallel Hydrodynamics Integrated API), в рамках которой обеспечен единый формат представления данных и общий алгоритм параллелизации вычислений
- В рамках платформы успешно реализованы сеточные и бессеточные методы решения задач механики сплошной среды
- Реализованы алгоритмы сопряжения сеточных методов с бессеточным методом SPH, что позволяет решать задачи разными численными методами одновременно
- Для высокопроизводительных модулей реализованы соответствующие интерфейсы на языке Python, поддерживающие NumPy, что позволяет проводить интеграцию модулей комплекса с большим количеством Python-библиотек

**Спасибо  
за внимание**

**SADyachkov@vniia.ru**

