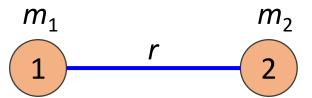
Лекция 9 Параллельное решение задачи *N*-тел

Курносов Михаил Георгиевич

E-mail: mkurnosov@gmail.com WWW: www.mkurnosov.net

Курс «Параллельные вычислительные технологии» Сибирский государственный университет телекоммуникаций и информатики (г. Новосибирск) Осенний семестр, 2017





Сила гравитации между двумя телами

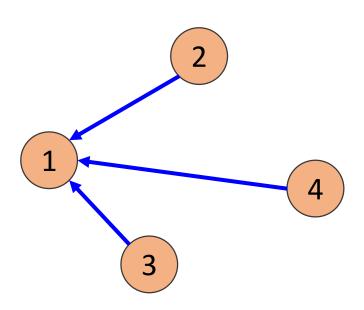
$$F=\frac{Gm_1m_2}{r^2}$$

 Сила, действующая на тело 1, равна сумме сила действующих на тело 1 со стороны тел 2, 3 и 4

$$f_1 = f_{21} + f_{31} + f_{41}$$

- Гравитационные силы, действующие на тела, вызывают их ускорение и перемещение
- Интегрирование уравнений движения (схема leapfrog):

$$a_i = F_i/m_i$$
 $dv_i = a_i dt$ $dp_i = v_i dt + rac{a_i}{2} dt^2 = \left(v_i + rac{dv_i}{2}
ight) dt$



```
enum { NPARTICLES = 1000 };
const double G = 6.67e-11;
struct particle {
   float x, y, z;
};
int main(int argc, char *argv[])
   double ttotal = wtime();
    int n = NPARTICLES;
    struct particle *p = xmalloc(sizeof(*p) * n); // положение тела i
    struct particle *f = xmalloc(sizeof(*f) * n); // сила, действующая на тело i
    struct particle *v = xmalloc(sizeof(*v) * n); // скорость тела i
    double *m = xmalloc(sizeof(*m) * n);  // масса тела i
    for (int i = 0; i < n; i++) { // инициализация системы тел
       p[i].x = rand() / (float)RAND MAX - 0.5;
       p[i].v = rand() / (float)RAND MAX - 0.5;
       p[i].z = rand() / (float)RAND MAX - 0.5;
       v[i].x = rand() / (float)RAND MAX - 0.5;
       v[i].y = rand() / (float)RAND MAX - 0.5;
       v[i].z = rand() / (float)RAND MAX - 0.5;
       m[i] = rand() / (float)RAND MAX * 10 + 0.01;
```

```
// моделирование динамики положения тел – цикл по времени
double dt = 1e-5;
for (double t = 0; t <= 1; t += dt) {
    calculate_forces(p, f, m, n); // расчет сил, действующих на тела
    move_particles(p, f, v, m, n, dt); // перемещение тел
ttotal = wtime() - ttotal;
printf("Elapsed time (sec): %.6f\n", ttotal);
free(m);
free(v);
free(f);
free(p);
return 0;
```

Расчет сил, действующих на тела

```
void calculate_forces(struct particle *p, struct particle *f, double *m, int n)
    for (int i = 0; i < n - 1; i++) {
        for (int j = i + 1; j < n; j++) {
            double dist = sqrt(pow(p[i].x - p[j].x, 2) + pow(p[i].y - p[j].y, 2) + pow(p[i].z - p[j].z, 2));
            double mag = (G * m[i] * m[j]) / pow(dist, 2);
            struct particle dir = {
                .x = p[j].x - p[i].x,
                y = p[j].y - p[i].y
                z = p[j].z - p[i].z
            f[i].x += mag * dir.x / dist;
            f[i].y += mag * dir.y / dist;
            f[i].z += mag * dir.z / dist;
            f[j].x -= mag * dir.x / dist;
            f[j].y -= mag * dir.y / dist;
            f[j].z -= mag * dir.z / dist;
```

Перемещение тел

```
void move_particles(struct particle *p, struct particle *f, struct particle *v, double *m,
                    int n, double dt)
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        struct particle dv = {
            .x = f[i].x / m[i] * dt,
            y = f[i].y / m[i] * dt,
            z = f[i].z / m[i] * dt
        struct particle dp = {
            .x = (v[i].x + dv.x / 2) * dt,
            y = (v[i].y + dv.y / 2) * dt,
            .z = (v[i].z + dv.z / 2) * dt,
        };
        v[i].x += dv.x;
       v[i].y += dv.y;
       v[i].z += dv.z;
        p[i].x += dp.x;
        p[i].v += dp.v;
        p[i].z += dp.z;
        f[i].x = f[i].y = f[i].z = 0;
```

$$a_i = F_i/m_i$$
 $dv_i = a_i dt$
 $dp_i = v_i dt + \frac{a_i}{2} dt^2 = \left(v_i + \frac{dv_i}{2}\right) dt$

Варианты распараллеливания алгоритма

- Шаблон «производитель-потребитель»
- Программа пульсации
- Программа с конвейером

• ...

Шаблон «производитель-потребитель»

- Имеется Р процессов
- Множество тел разбивается на Р блоков, в каждом из которых n / P тел
- Образуются пары (*i*, *j*) для всех возможных комбинация блоков
- Число пар блоков

$$\frac{P(P-1)}{2}$$

- Каждая пара это элементарная задача
- Производитель (главный процесс, master process) раздает элементарные задачи рабочим процессам
- Потребители (рабочие процессы, slave) запрашивают у производителя задачи и выполняют вычисление сил между телами блоков *i* и *j*
- После вычисления сил, процессы обмениваются силами и перемещают тела

Производитель

```
chan getTask(int worker), task[1:PR](int block1, block2);
chan bodies[1:PR](int worker; point pos[*], vel[*]);
chan forces[1:PR](point force[*]);
process Manager {
  декларации и инициализация локальных переменных;
  for [time = start to finish by DT] {
    инициализация портфеля задач;
    for [i = 1 to numTasks+PR ] {
      receive getTask(worker);
      выбрать следующую задачу; если портфель пуст, сигнализировать (0, 0);
      send task[worker] (block1, block2);
```

Потребитель

```
process Worker[w = 1 to PR] {
  point p[1:n], v[1:n], f[1:n]; # положения, скорости
  double m[1:n]; # силы и массы тел
  \partialекларации остальных локальных переменных, например tf[1:n], tp[1:n], tv[1:n];
  инициализация всех локальных переменных;
  for [time = start to finish by DT] {
    while (true) {
      send getTask(w); receive task[w](block1, block2);
      if (block1 == 0) break; # портфель пуст
      вычислить силы между телами block1 и block2;
    for [i = 1 \text{ to PR st } i != w] # обмен силами
      send forces[i](f[*]);
    for [i = 1 to PR st i != w]
      receive forces[w](tf[*]);
      добавить значения tf к значениям в f;
    обновить ри у в своем блоке тел;
    for \{i = 1 \text{ to PR st } i !=w\} # обмен телами
      send bodies[i](w, p[*], v[*]);
    for [i = 1 \text{ to } PR \text{ st } i !=w]
      receive bodies[w](worker, tp[*], tv[*]);
      nереместить тела процесса worker из tp u tv в p u v;
    реинициализировать f нулями;
```