# HYLU 使用说明

(版本 20251010)

陈晓明 (chenxiaoming@ict.ac.cn)

HYLU (Hybrid Parallel Sparse LU Factorization)是一款为多核共享内存架构设计的通用并行求解器,用于高效求解稀疏线性方程组(Ax = b)。该求解器采用创新的并行向上看 (up-looking) LU 分解算法,通过集成混合的数值内核以动态适应不同的矩阵稀疏度,其数值稳定性通过结合静态选主元、动态对角超节点选主元、动态数值缩放,以及迭代修正技术来保障。

HYLU 基于 C 语言实现,可方便地与 C/C++应用程序集成。HYLU 的多线程基于操作系统的原生线程接口实现 (无需 OpenMP)。

#### 1. 函数

HYLU提供 5 个用户友好的函数用于求解稀疏线性方程组。该函数库同时支持 32 位和 64 位整数版本 (64 位整数版本通过\_L 后缀标识)。在 32 位整数版本中,仅输入矩阵的索引使用 32 位整数,而内部 LU 因子的数据结构仍使用 64 位整数以确保扩展性。HYLU 的函数原型以及函数参数的说明,请参阅<hylu.h>头文件。

# (1) HYLU(\_L)\_CreateSolver

该函数用于创建求解器实例,获取参数数组指针,并启动工作线程以实现并行计算。在此过程中,所有输入参数将被初始化为默认值。工作线程的数量不应超过空闲核心的数量。

#### (2) HYLU(L) DestroySolver

该函数释放所有已分配内存,终止已创建的线程,并销毁求解器实例。

#### (3) HYLU(L) Analyze

该函数执行预处理步骤,包括静态选主元、矩阵重排序和符号分解。输入矩阵格式是压缩稀疏行(compressed sparse row, CSR),每行中的列索引无需有序。

该函数的第二个参数"repeat"用于指定是否需要对具有相同矩阵结构的线性方程组进行重复求解(该场景常见于电路仿真等实际应用)。在这种场景中,预处理仅需执行一次。启用此参数时,将影响部分参数的默认值设置。在重复求解场景下,HYLU 会优先最小化 LU 因子中的非零元数量,虽然可能增加预处理时间,但能显著提升后续分解效率。

在预处理阶段提供矩阵数值("ax"参数)是可选的,但强烈建议提供。在没有矩阵数值的情况下,不能实施静态选主元和静态数值缩放。

#### (4) HYLU( L) Factorize

该函数对预处理后的矩阵执行数值 LU 分解,将其分解为下三角矩阵(L)和上三角矩阵(U)。

数值分解过程中将实施动态对角超节点选主元策略。若无法找到合适主元, 求解器将自动采用主元扰动策略。

# (5) HYLU(\_L)\_Solve

该函数通过前代(Ly=b)与回代(Ux=y)运算,利用已计算的 LU 因子求解目标向量。

若上一次数值 LU 分解中曾触发主元扰动,求解过程将自动执行迭代修正以修正解向量。

# 2. 参数

下表详细说明了参数数组的每个元素。所有输入参数在调用 $HYLU(_L)_CreateSolver$ 时将被初始化为默认值(标有星号\*的参数)。用户应在调用 $HYLU(_L)$ Analyze之前完成对输入参数的设置(如需要)。

参数	描述		
parm[0]: 输出	软件版本。		
parm[1]: 输入	计时器。当启用时,用户可从 parm[7]来获得上一次函数调用 的运行时间。		
	0*	不启用。	
	>0	高精度计时器 (微秒精度)。	
	<0	低精度计时器 (毫秒精度)。	
parm[2]: 输入	减少填入的排序算法。		
	0*	排序方法将根据矩阵维度和 HYLU(_L)_Analyze 的 "repeat"参数自动决定。	
	1	近似最小度算法。	
	2	近似最小度算法变种。	
	3	嵌套剖分算法 1。	
	4	嵌套剖分算法 2。	
	5	1和2中的最佳方案。	
	6	3和4中的最佳方案。	
	7	1-4 中的最佳方案。	
parm[3]: 输入	排序方法切换阈值。当采用嵌套剖分排序时,若子图的尺寸小于parm[3]设定值,系统将自动切换至约束最小度排序方法。较小的 parm[3]通常会提升嵌套剖分排序质量,但同时会增加排序计算时间。		
	0*	自动控制,其值将根据 HYLU(_L)_Analyze 的 "repeat"参数自动决定。	
	>=64	允许的范围。	

parm[4]: 输出	选择的排序算法(1-4),由 HYLU(_L)_Analyze 输出。		
parm[5]: 输入	超节点的最小列数。每个超节点至少包含 parm[5]列。		
	32* 默认值。		
	>=8 允许的范围。		
parm[6]: 输入	超节点最大行数限制。每个超节点允许的最大行数是 parm[6]。		
	当超节点行数超过此阈值时,求解器将自动将其拆分为多个超节		
	点。 <b>0*</b> 自动控制,其值将由是否已创建工作线程来决定。		
	>=8 允许的范围。		
parm[7]: 输出	最近一次函数调用的运行时间(单位为微秒)。		
parm[8]: 输出	非对角线主元数量,由 HYLU (_L)_Factorize 输出。		
parm[9]: 输出	超节点数量,由 HYLU (_L) _Analyze 输出。		
parm[10]: 输入	主元扰动系数。当出现零主元或小主元时,主元将被替换为 sign(pivot)×10 <sup>parm[10]</sup> ×   <b>A</b>   ∞。		
	-15* 默认值。		
	<0 允许的范围。		
parm[11]: 输出	扰动的主元数量,由 HYLU (_L)_Factorize 输出。		
parm[12]: 输出	当前内存使用量(字节),当函数返回-4时则表示为所需内存大		
	小(字节),由 HYLU(_L)_Analyze 输出。		
parm[13]: 输出	最大内存使用量(字节),由 HYLU(_L)_Analyze 输出。		
parm[14]: 输出	该参数使用 3 个 short 类型数据存储线程数量信息,可通过以下方式获取:		
	<pre>const short *threads = (short *)&amp;parm[14];</pre>		
	threads[0]:物理核心数(可能不正确)。		
	threads[1]: 逻辑核心数。		
	threads[2]: 已创建的线程数。		
parm[15]: 输入	迭代修正的最大迭代次数。		
	0* 自动控制是否执行迭代修正以及迭代次数。		
	>0 如果 HYLU 决定执行迭代修正, 执行 parm[15] 次迭代。		
	<0 执行-parm[15]次迭代。		
parm[16]: 输出	已执行的迭代修正的迭代次数,由 HYLU(_L)_Solve 输出。		
parm[17]: 输出	L的非零元数量(包括对角线),由 HYLU(_L)_Analyze 输出。		
parm[18]: 输出	U的非零元数量(不包括对角线),由 HYLU(_L)_Analyze 输		
	出。		
parm[19]: 输出	数值分解的浮点计算次数(不包括缩放),由		
1007 tA 11	HYLU(_L)_Analyze 输出。		
parm[20]: 输出	求解的浮点计算次数(不包括缩放),由 HYLU(_L)_Analyze 输出。		
parm[21]: 输入	矩阵缩放方法。		
	>0* 动态数值缩放。		

	0	不启用。
	<0	静态数值缩放。
parm[22]: 输入	符号分解方法。对称符号分解可减少预处理时间,但对非结构对	
	称的矩阵会增加填入。	
	>0	非对称符号分解。
	<0	对称符号分解。
	0*	自动控制。
parm[23]: 输入	并行嵌套剖分。	
	1*	启用。
	0	不启用。

### 3. 函数返回值

所有 HYLU 函数均通过整型返回值传递错误代码,具体含义如下表所示。

返回值	描述
0	函数执行成功。
-1	无效的实例句柄。
-2	函数参数错误(例如,矩阵维度为负、空指针)。
-3	非法矩阵 (例如,矩阵索引错误)。
-4	内存不足, parm[12]将返回所需内存。
-5	矩阵结构奇异。
-6	矩阵数值奇异。
-7	线程操作失败。
-8	调用顺序错误。
-9	整数溢出,请使用 HYLU_L_*系列函数。
-10	内部错误。

# 4. 注意事项

- (1) 用户不要释放参数数组内存,该内存由求解器内部管理。
- (2) HYLU 默认采用**行优先**存储,对列优先存储的矩阵,需设置 $HYLU(_L)_Solve$ 的"transpose"参数为 true 以求解转置的线性方程组( $\mathbf{A}^T\mathbf{x} = \mathbf{b}$ )。但是,列模式求解的并行扩展性不如行模式求解。
- (3) 请确保 HYLU 创建的线程数量小于等于空闲核数, 否则 HYLU 计算性能将 急剧下降。
- (4) 由于有限的主元选择范围,对于某些线性方程组,HYLU可能会求得不精确的解。在这种情况下,建议将 parm[6]调至更大数值并改用串行分解模式。parm[10]和 parm[21]也可能会影响结果的精度。
- (5) 使用 MKL BLAS 的 HYLU 库存在内存泄露, 这是由于 MKL BLAS 的函数造成的。
- (6) 串行与并行计算时结果可能会略有不同。