

Implementación en GPU de un algoritmo eficiente de dinámica molecular con potenciales numéricos

Ignacio Eguinoa
Facultad de Informática, UNLP

Resumen

En este trabajo se presentan modificaciones al algoritmo de dinámica molecular sobre GPU, basadas en la optimización del cálculo del potencial de Lennard-Jones. Siguiendo las especificaciones del método encontradas en la literatura se implementa un algoritmo eficiente de dinámica molecular sobre GPU que evoluciona exclusivamente de acuerdo a un modelo de potencial de Lennard-Jones. Usando este desarrollo como referencia, se introducen adaptaciones para el cálculo del potencial y las fuerzas derivadas de éste, haciendo uso de valores tabulados y teniendo en cuenta tanto las propiedades de la función potencial como las características del hardware sobre el cual se trabaja.

Además de las mejoras en performance, se tiene en cuenta otro aspecto importante: la precisión numérica con la que se opera. Dado que la utilización de valores tabulados implica un error en el potencial y su fuerza resultante, es necesario evaluar la implicancia que tendrá esto sobre la correctitud de la simulación.

Las implementaciones actuales del método sobre arquitecturas GPU proveen una gran mejora en la performance con respecto a las versiones iniciales implementadas sobre CPU, lo cual es producto de las propiedades intrínsecamente paralelas del algoritmo y el gran poder de cómputo que ofrece la arquitectura altamente paralelizada del hardware. Por su parte, las adaptaciones realizadas en este trabajo presentan una optimización extra manteniendo la calidad numérica de los resultados.

Dado que el potencial de Lennard-Jones representa un aporte importante para modelar las interacciones en distintos campos de fuerzas, las mejoras obtenidas pueden ser incorporadas fácilmente a una gran cantidad de versiones existentes de este método de simulación.

Por último, los resultados obtenidos alientan a evaluar este tipo de aproximaciones para optimizar cálculos con formas funcionales similares en algoritmos que hayan sido implementados sobre GPU. De esta forma, se intenta explotar todas las propiedades que ofrece la arquitectura.

Índice general

1. Introducción	3
1.1. Objetivos	3
1.2. El método de dinámica molecular	3
1.2.1. Fundamentos	3
1.2.2. Esquema general del método	3
1.2.3. La función potencial	4
1.2.3.1. Potencial de Lennard-Jones	5
1.2.4. Condiciones de frontera	6
1.2.5. Estado del arte	6
2. La arquitectura GPU	8
3. Algoritmos	9
3.1. Algoritmo base sobre GPU (o Esquema general del algoritmo)	10
3.2. Calculo usando tablas de valores del potencial	10
3.3. Calculo usando tablas de valores de la derivada	10
4. Implementaciones	11
4.1. Esquema general de la implementación	11
4.2. Implementacion sobre CPU	11
4.3. Implementación usando tabla de valores potenciales	11
4.4. Implementación usando tabla de derivadas	11
5. Resultados	12
5.1. Sistemas de partículas utilizados	12
5.2. Performance	12
5.2.1. Evaluación de las implementaciones	12
5.2.2. Efectos del tamaño de bloque	12
5.3. Calidad numérica	12
6. Conclusiones	13

Capítulo 1

Introducción

1.1. Objetivos

El principal objetivo de la tesis es obtener una implementación del método de dinámica molecular basada en GPU, que siga un modelo de interacción de Lennard-Jones (potencial de no-unión), y que resuelva el cálculo de las fuerzas utilizando valores tabulados en el sistema de memoria provisto por la arquitectura.

La forma funcional que describe el potencial de Lennard-Jones permitiría obtener una buena aproximación del valor utilizando una tabla de resultados precalculados. Además, el sistema de memorias de la arquitectura, que ha evolucionado considerablemente desde su creación de esta, permite recuperar de forma eficiente el valor asociado en un esquema de tablas. De esta forma, se espera que la modificación resulte en una mejora de la performance manteniendo la correctitud en los resultados de la simulación.

1.2. El método de dinámica molecular

1.2.1. Fundamentos

Los sistemas químicos de interés como las proteínas suelen ser complejos de estudiar debido a su gran tamaño. La superficie de energía libre, que describe la energía del sistema y a partir de la cual se podrían derivar todas las propiedades termodinámicas y cinéticas de interés, es una función $3N$ dimensional (siendo N el número de partículas del sistema), lo que hace imposible derivar analíticamente las propiedades por el altísimo costo computacional asociado.

Otra forma de analizar estos sistemas es mediante una aproximación numérica, a través de simulaciones computacionales. La simulación computacional de biomoléculas involucra la exploración de su superficie de energía libre, la cual, debido a la complejidad de estos sistemas, es altamente accidentada, contiene una gran cantidad de mínimos locales y de barreras de energéticas. De esta forma, si los parámetros de la simulación están correctamente definidos, el conjunto de conformaciones adoptadas durante la ejecución será representativo del ensamble real de conformaciones posibles del sistema, lo que nos permite estimar las propiedades de interés.

Los métodos de simulación molecular nos permiten, entonces, obtener una serie de configuraciones representativas del sistema, de modo que las propiedades termodinámicas extraídas del mismo se correspondan de manera precisa con los valores reales. Una de las formas de obtener estas configuraciones es mediante el método de dinámica molecular (DM). Este método implica simular la progresión temporal real del sistema, obteniendo distintas conformaciones a medida que avanza el tiempo de simulación.

La técnica de simulación de dinámica molecular se basa en resolver las ecuaciones de movimiento de Newton para cada átomo del sistema; así, en cada "paso" de la simulación se calcula la energía potencial entre las partículas y de ésta se derivan las fuerzas que actúan sobre cada átomo. Las ecuaciones de Newton relacionan las fuerzas resultantes del potencial con la aceleración que tendrá cada partícula y, por lo tanto, el cambio en la velocidad y en la posición con el tiempo. Dado que el potencial es una función continua dependiente de la posición, los cambios en las velocidades y posiciones resultan de una integración a lo largo de la trayectoria de la partícula.

1.2.2. Esquema general del método

En la práctica, la integración de las ecuaciones de Newton se calcula computacionalmente mediante el llamado Algoritmo de Verlet, el cual resuelve la integración en una ecuación discreta donde las posiciones están separadas por intervalos de tiempo (" Δt ") . Usando las fuerzas resultantes, junto con las posiciones y velocidades de las partículas correspondientes a la iteración, el algoritmo de Verlet calcula las nuevas posiciones y velocidades en un intervalo de tiempo posterior. De este modo se genera una trayectoria, determinada por las posiciones de las partículas en cada paso de la simulación. Esta trayectoria describe como cambia la conformación espacial del sistema a lo largo del tiempo. La elección del " Δt " es una situación de compromiso, ya que un valor muy chico, si bien representa la propagación del movimiento de forma más precisa (más cercana al valor real de la integración), requiere una mayor cantidad de cálculos para un mismo tiempo total de simulación.

El esquema general del método se puede ver en la figura 1.1.

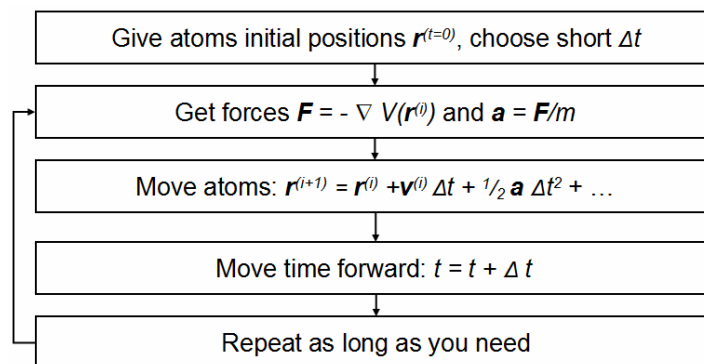


Figura 1.1: Esquema general del algoritmo de dinámica molecular

El resultado de la simulación es, fundamentalmente, una trayectoria representada por las posiciones de cada una de las partículas a lo largo de un cierto tiempo. No se va a detallar acerca del procesamiento de este resultado pero es relevante decir que la longitud de trayectoria que podamos obtener en un tiempo de cómputo razonable es lo que limita el tipo de proceso químico que podremos estudiar. Para poder estudiar un proceso de interés es necesario que la simulación alcance la escala de tiempo en la cual éste ocurre. Un mayor tiempo de simulación equivale a realizar más pasos y por lo tanto más cálculos totales, aumentando así el tiempo de cómputo requerido.

Por su parte, simular sistemas más grandes (con mayor cantidad de partículas) implica un incremento en la cantidad de cálculos por cada paso y por lo tanto un mayor costo computacional. Además, la función que describe las propiedades del sistema tiene por naturaleza una mayor cantidad de variables, debido a esto es necesario correr la simulación durante más tiempo para poder llegar a un conjunto de conformaciones que sea representativo del ensamble real.

1.2.3. La función potencial

En la utilización del método de dinámica molecular, el potencial (V) que permite derivar las fuerzas entre partículas se obtiene modelando al sistema molecular mediante la mecánica clásica (método conocido como mecánica molecular o MM). Usando un método de MM, se ignoran los electrones y la naturaleza cuántica de estos. La energía potencial del sistema, entonces, depende exclusivamente de las posiciones de los núcleos atómicos. Se modela cada molécula como un conjunto de sitios -que representan los átomos que la componen- y resortes -que representan los enlaces químicos entre estos- junto con un potencial parametrizado ad hoc. Este potencial es una función matemática que depende exclusivamente de las posiciones de los átomos, la cual se ajusta a las interacciones observadas experimentalmente entre los componentes del sistema. Este tipo de representación simplificada del sistema permite reducir la complejidad de los cálculos necesarios para la simulación, y por lo tanto el costo computacional asociado, pero limita el tipo de procesos que se pueden estudiar. Por ej. no se pueden estudiar reacciones químicas que impliquen ruptura o formación de enlaces ya que estos no son considerados con suficiente detalle.

Las interacciones representadas en el método de MM se pueden agrupar en dos tipos:

De unión: Describen las interacciones entre dos átomos unidos entre sí directamente o hasta dos enlaces de distancia.

Consisten en aquellos términos del potencial cuya energía se ve afectada por los estiramientos de los enlaces, las flexiones de los ángulos entre dos átomos, y la rotación de dos átomos adyacentes sobre un eje (ángulos dihedros). Los estiramientos y las flexiones angulares son modeladas mediante un oscilador armónico, mientras que las rotaciones de los enlaces en el plano son modeladas mediante una función trigonométrica.

De no unión: describen la interacción entre átomos ubicados a más de 3 enlaces de distancia de la misma molécula, o bien entre átomos de moléculas distintas, y consisten en un término para la contribución electrostática calculada mediante la Ley de Coulomb, y un término para la contribución de Van Der Waals modelada por un potencial de Lennard-Jones 12-6.

El esquema general de la función potencial suele tomar una forma similar a la que sigue:

$$V(\mathbf{r}) = \underbrace{\sum K_b(b-b_0)^2 + \sum K_\theta(\theta-\theta_0)^2 + \sum (V_n/2)(1+\cos[n\phi-\delta])}_{\text{interacciones de union}} + \underbrace{\sum (A_{ij}/r_{ij}^{12}) - (B_{ij}/r_{ij}^6) + (q_i q_j / r_{ij})}_{\text{interacciones de no union}}$$

En azul se representan los términos matemáticos que modelan las interacciones de unión (1. Término de estiramiento de enlaces; 2. Término de flexión angular; 3. Término de rotación de ángulos dihedros), y en rojo las interacciones de no unión (Potencial de Lennard-Jones 12-6 e interacción Coulómbica).

Los parámetros que se observan en esta función potencial (las constantes K_b , K_θ y V_n , los valores de equilibrio b_0 , θ_0 y δ , las constantes A y B correspondientes al potencial Lenard-Jones, y las cargas q) deben ser ajustados especialmente para cada molécula individual que se desee incluir en la simulación. Estos parámetros se suelen obtener tanto de datos experimentales, como así también de rigurosos cálculos cuánticos, y en ocasiones emplean correcciones empíricas. Al conjunto o "set" de parámetros derivados para utilizarse de forma conjunta en una simulación se lo conoce como campo de fuerzas.

Esta parametrización del modelo de interacciones representa la principal diferencia entre los distintos paquetes de software para simulaciones de dinámica molecular. Las distintas versiones suelen tener uno o mas campos de fuerzas propios para utilizar en las simulaciones. Estos campos de fuerzas estan parametrizado específicamente para el tipo de sistema que se intenta simular, logrando que se ajuste lo mejor posible a la realidad. De esta forma, existen versiones específicas para simular distintos sistemas biológicos (proteínas, ácidos nucleicos), otros que intentan abarcar a sistemas de química orgánica en general, etc. La eleccion del campo de fuerzas es un aspecto importante de la simulacion de DM ya que éste define como se relacionan distintas partes de una misma molécula, como cada átomo se ve afectado por el entorno y como las condiciones contribuyen a la estructura molecular.

1.2.3.1. Potencial de Lennard-Jones

El cálculo de las interacciones de no unión es una paso importante en el algoritmo ya que implica la mayor parte del costo computacional asociado a la simulación. Esto se debe a que es necesario calcularlo entre todos los elementos del sistema. En particular, es importante el término correspondiente al potencial de Lennard-Jones porque este existe siempre, independientemente de la carga neta en las partículas que interaccionan.

La expresión mas común que representa este potencial es:

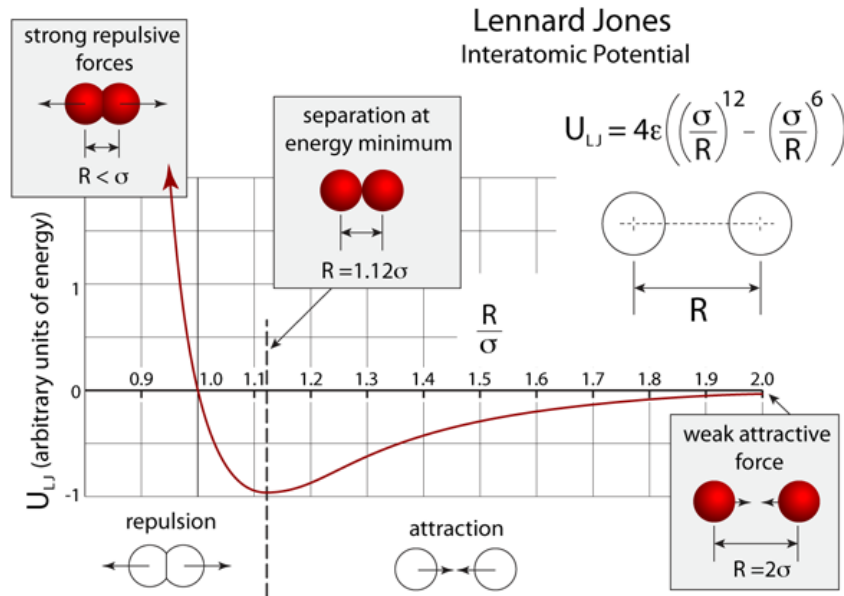
$$V_{LJ}(r) = 4\epsilon[(\sigma/r)^{12} - (\sigma/r)^6] \quad (1.1)$$

Esta ecuación está compuesta por dos términos representando fuerzas opuestas: El primer término $((\sigma/r)^{12})$ representa fuerzas de repulsión que actúan a corta distancia. El segundo término $((\sigma/r)^6)$ representa fuerzas de atracción que actúan en un rango mayor de distancias.

Es usual reagrupar los términos σ y ϵ usando $A = 4\epsilon\sigma^{12}$ y $B = 4\epsilon\sigma^6$ para obtener una forma simplificada de la ecuación:

$$V_{LJ}(r) = [(A/r^{12}) - (B/r^6)] \quad (1.2)$$

En la siguiente figura se puede ver el comportamiento físico que describe este modelo de interacción:



En el gráfica se pueden observar dos regiones separadas que representan las fuerzas opuestas de la ecuación. Estos segmentos están separados por un valor mínimo que se corresponde con el equilibrio entre el componente repulsivo y el de atracción. La distancia de equilibrio (que toma un valor de $2^{1/6} \approx 1,12$) se obtiene derivando el potencial e igualándolo a 0.

En el primer segmento de la curva ($r < 1,12\sigma$), el valor del potencial esta gobernado por el componente repulsivo. Este valor aumenta exponencialmente al disminuir la distancia, toma un valor $V = 0$ cuando $r = \sigma$, y se hace positivo para valores de $r < \sigma$ indicando una fuerza repulsiva entre los átomos.

En el punto de equilibrio ($r = 1,12\sigma$) el potencial toma el valor mínimo $V = -\epsilon$.

En el segundo segmento de la curva ($r > 1,12\sigma$), el valor del potencial esta gobernado por el componente atractivo. El valor del potencial (siempre negativo, indicando una fuerza de atracción) se acerca a 0 a medida que la distancia se acerca a infinito.

A partir de la forma que toma el potencial de L-J resulta razonable pensar que, si se desprecia el de este potencial para interacciones entre partículas a una distancia mayor que cierto valor de corte, se podrá obtener una buena aproximación del comportamiento a la vez que se reduce considerablemente la cantidad de cálculos necesarios en cada paso de la simulación. Esta es una aproximación que proveen varias de las versiones implementadas del método, permitiendo que el usuario defina un valor de cutoff. En cada paso, si dos partículas están separadas por una distancia mayor que el cutoff se les asigna automáticamente un valor de potencial $V_{LJ} = 0$ asumiendo que se está realizando una buena aproximación, lo que elimina el costo de tener que calcular el valor real. Depende del usuario definir un cutoff que sea coherente con el sistema y simulación a realizar.

Como se mencionó previamente, el potencial de L-J genera una aproximación relativamente buena de las interacciones de no union en modelos moleculares y, dada su simplicidad, es incluido en gran parte de los campos de fuerzas utilizados en dinámica molecular. Es por eso que la optimización del calculo asociado tendría un gran impacto en este método de simulación. Además, la forma funcional implica que existe, al menos débilmente, entre todos los pares de partículas del sistema, lo que se traduce en una gran cantidad de cálculos por paso. El cálculo de este potencial representa así la mayor parte del costo computacional asociado a la simulación.

1.2.4. Condiciones de frontera

Hasta aquí hemos definido al sistema como el conjunto de átomos sobre los cuales realizamos la simulación. Sin embargo, los sistemas reales tienen, en términos prácticos, un tamaño infinito. Es decir, independientemente de cuántos elementos podamos incluir en nuestro conjunto de simulación, el número de partículas (N) será siempre despreciable con respecto al número de componentes del sistema macroscópico real.

Si no se implementa ninguna condición particular a los límites de nuestro sistema, se estaría simulando un conjunto de partículas que se encuentra en el vacío. De esta forma, las interacciones ocurrirían solo entre las partículas del conjunto de simulación que definimos, sin tener en cuenta ningún elemento en el contexto. Además, no habría límites definidos para las posibles posiciones de las partículas, las cuales pueden, por lo tanto, difundir libremente durante la ejecución.

Este tipo de simulaciones raramente es útil ya que no representan situaciones realistas. Se debe tener en cuenta, entonces, condiciones especiales que tendrán los límites en la simulación para que estos representen de forma adecuada a los sistemas de interés. Existen distintas aproximaciones para implementar estas condiciones en los límites manteniendo un conjunto reducido de partículas.

Utilizar condiciones periódicas de borde es la forma más común de simular un sistema infinito. Aplicando esta condición, las partículas están contenidas en una caja de simulación con un tamaño definido. Esta caja es replicada virtualmente al infinito en las tres direcciones del eje cartesiano, llenando completamente el espacio. Todas las imágenes de las partículas se mueven de forma idéntica a la partícula central. De hecho, sólo una de ellas (la que se encuentra en la caja central) es la que efectivamente se está simulando. Cuando una partícula entra o sale de la caja central, una imagen de ella entra o sale por la cara opuesta de esta región, de manera tal que el número de partículas contenidas en la región de simulación siempre se conserva. Se puede ver que, de esta forma, los límites del sistema que se está simulando son virtualmente eliminados y no tienen ningún efecto sobre la simulación. Como resultado de esto, cada partícula perteneciente al conjunto de simulación interactúa no solo con las demás partículas de este, sino también con las imágenes virtuales que estamos teniendo en cuenta.

Al parecer, el número de interacciones (y por lo tanto la cantidad de cálculos a realizar) se incrementará enormemente con esta nueva condición. Sin embargo, esto puede evitarse si se utiliza un potencial con un rango finito, dado que en este caso se pueden ignorar las interacciones entre partículas separadas por una distancia mayor a cierto valor de cutoff. En este caso, teniendo un valor de cutoff R_c y definiendo una caja de simulación cuyo lado menor tenga una longitud L_m : Si hacemos cumplir que $L_m > 2R_c$, entonces se verá que, como máximo, solo una de las imágenes de cada partícula quedará dentro del rango del cutoff y por lo tanto debiera ser considerada. Este método, conocido como el criterio de imagen mínima, permite limitar el número de cálculos necesarios considerando solo la imagen más cercana e ignorando el resto. De esta forma se puede cumplir con las características infinitas del sistema real y las propiedades impuestas por el potencial, logrando una mejor aproximación en la simulación. La figura 1.2 muestra una representación gráfica de este método.

1.2.5. Estado del arte

Desde que fue desarrollado, el método ha sido de una gran utilidad y ha demostrado una posibilidad de aplicación a futuro mucho mayor. Esta posibilidad de aplicarlo a sistemas cada vez más grandes y procesos en escalas de tiempo mayores es lo que impulsó una constante búsqueda de mejoras sobre el algoritmo inicial. Se han desarrollado entonces una gran cantidad de estrategias que apuntan a optimizar el costo computacional asociado al método, sin sufrir una pérdida considerable en la precisión.

Para sistemas típicos de biomoléculas en donde el sistema está compuesto por una macromolécula (ej. proteínas) rodeada de un solvente líquido, es posible utilizar una aproximación conocida como solvente implícito. En este modelo, el solvente se representa como un medio continuo alrededor del sistema central en lugar de representar explícitamente todas las unidades que lo componen, reduciendo considerablemente el número de cálculos necesarios para evaluar la interacción con las moléculas de solvente. Al ser una aproximación, tiene ciertas limitaciones en cuanto a la precisión y al tipo de sistemas en los que puede ser aplicado.

El calculo asociado al componente electroestático puede ser optimizado usando el método conocido como sumatoria Ewald. Este método permite aproximar el calculo de interacciones que actúan en un amplio rango de distancias sobre sistemas periódicos.

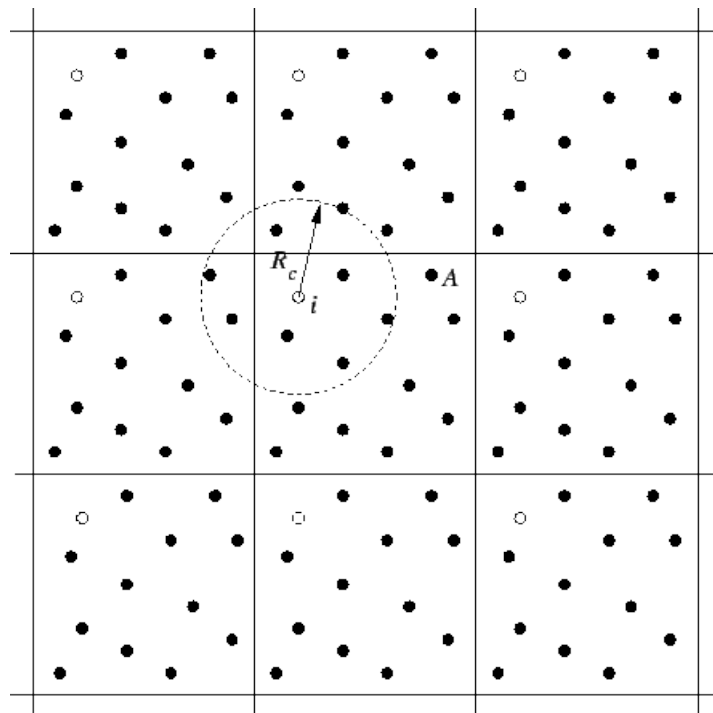


Figura 1.2: Criterio de imagen mínima para condiciones periódicas de frontera. Los círculos sin relleno representan todas las imágenes de la misma partícula i

Otra adaptación muy utilizada es la implementación de una lista de vecinos para cada partícula. Esta lista mantiene las moléculas que están dentro del rango de interacción (distancia menor al cutoff) y son los únicos que se tendrán en cuenta a la hora de hacer el cálculo. La optimización se basa en que la lista solo se actualiza cada una cantidad de pasos definida como parámetro. Este valor se deriva experimentalmente a partir de simulaciones de prueba y es el parámetro que balancea la optimización y la precisión: cuanto más se demora la actualización mejor es el tiempo de ejecución pero menos representativa es la lista acerca de la realidad del entorno y, por lo tanto, menos preciso es el cálculo.

Existe una gran cantidad de variantes del algoritmo, solo se han mencionado algunos de los caminos en los que se ha avanzado realizando modificaciones con respecto a la descripción inicial.

En cuanto a las arquitecturas de cómputo, las implementaciones sobre GPU, que son el centro de este trabajo, se han establecido como estándares para las implementaciones del algoritmo. Esto se debe al gran poder de cómputo que proveen en relación al costo económico, teniendo en cuenta que el algoritmo es altamente paralelizable y este tipo de hardware provee las condiciones necesarias para su implementación.

Con este contexto, las capacidades de cálculo actuales permiten realizar simulaciones de dinámica molecular en sistemas de hasta XXXXXXX átomos aproximadamente, sobre un intervalo de tiempo del orden de YYYYYYY micro/pico/*****segundos).

Si bien se ha avanzado mucho desde el desarrollo del método, existen múltiples procesos de interés que podrían ser abordados mediante experimentos de simulación computacional pero que el intervalo de tiempo en el cual ocurren no es posible de ser alcanzado con los recursos disponibles hoy en día. Esta situación hace que se destine una gran cantidad de esfuerzo para continuar las mejoras en el método y mantener las implementaciones a la par de las arquitecturas disponibles, las cuales han avanzado considerablemente teniendo en cuenta que el método fue creado hace ya un largo tiempo. El presente trabajo intenta, entonces, adecuar las implementaciones más actuales del método para explotar al máximo todas las características que ofrece la arquitectura de GPU.

Capítulo 2

La arquitectura GPU

Capítulo 3

Algoritmos

.....en primer lugar se hace un algoritmo con características similares al estándar del método de hoy en día, pero en su lugar solo implementa un modelo de interacción de L-J. Esto se hace con el objetivo de aislarse de otras implementaciones, de tener una aplicación general, etc,.....

en el capítulo 1 se vio cómo, basándose en la forma funcional de

Como se puede apreciar a partir de la descripción de este potencial en el capítulo 1, la forma funcional que lo describe Basándose en estas características es razonable pensar que, utilizando una tabla conteniendo los resultados para un rango de valores definido y, aun sin tener ésta un tamaño excesivo, se podría obtener una buena aproximación del resultado para cualquier distancia.

Para implementar este mecanismo hay varias propiedades del sistema de memoria que se puede usar y que se deben analizar.....

Se debe tener en cuenta que, aún cuando sea posible realizar una buena aproximación utilizando tablas, el algoritmo de dinámica molecular implica utilizar este valor para obtener las fuerzas y movimientos resultantes de la interacción, lo cual afecta la posición (y por lo tanto el valor del potencial asociado) en la próxima iteración. De esta forma, los errores resultantes de la aproximación por utilizar tablas de valores serán propagados a lo largo de una simulación que involucra miles de pasos.....

Así, en este trabajo se estudiarán distintas formas de utilizar el sistema de memoria de la GPU para realizar el cálculo del potencial de Lennard Jones, analizando su utilización en el contexto del método de dinámica molecular. Dado que el cálculo de este potencial representa la mayor parte del costo asociado a la simulación, se espera obtener una mejora considerable en el tiempo de ejecución con respecto al algoritmo estándar sobre GPU, el cual resuelve la ecuación de L-J para cada interacción a evaluar.

Es importante destacar que las adaptaciones que se plantean y analizan en este trabajo constituyen una modificación puntual para realizar el cálculo del potencial de Lennard-Jones y, por lo tanto, tienen la capacidad de ser incluidas directamente en cualquier algoritmo existente y combinadas junto con cualquier otro método de optimización. Además, como se vio en el capítulo 1, existen pocas variantes para optimizar el cálculo de este potencial de no-unión.

3.1. Algoritmo base sobre GPU (o Esquema general del algoritmo)

El algoritmo inicial sigue la especificación que se detallo en el capítulo 1.... Dado que el aporte al campo de fuerzas que nos interesa es el correspondiente al potencial de L-J (potencial de no unión), este es el único aporte que se va a considerar. De esta forma, el sistema evoluciona en el tiempo a partir de las velocidades iniciales de las partículas y las fuerzas que se derivan de este potencial, únicamente. Si bien este modelo (considerando solo la interacción de L-J) no es de utilidad para simular sistemas biológicos de interés (donde existen diversos enlaces entre los elementos), en este caso

El esquema general del algoritmo se mantiene en todas las variantes. Las modificaciones están centradas en la etapa de cálculo del potencial, el contexto de este se mantiene siempre igual.

Si bien el código aquí implementado ya está implementado como parte de distintos paquetes de software de dinámica molecular, el objetivo de realizar un algoritmo independiente, donde la evolución temporal ocurra únicamente en base al potencial de L-J

Dado que el trabajo se centra puntualmente en modificar la forma en que se calcula el potencial de L-J, el primer paso consiste en implementar un algoritmo de dinámica molecular que utilice exclusivamente este modelo de interacción. Es decir, el campo de fuerzas estará definido exclusivamente por el potencial de Lennard-Jones que modela interacciones de no-unión. De esta forma, no será posible simular (de forma correcta) sistemas moleculares que incluyan enlaces químicos, ya que estos no estarán correctamente modelados por el campo de fuerzas.

El objetivo de esto es, en primer lugar, facilitar la implementación de esta modificación/optimización en el algoritmo, y en segundo lugar probar las propiedades de esta variante de forma independiente a cualquier otra implementación existente sobre GPU. Utilizando una implementación propia se puede evaluar, de forma aislada, las ventajas y desventajas del uso de una tabla numérica. De esta forma se puede verificar fácilmente que las variaciones en el tiempo y en la precisión de los resultados son producto exclusivo de las modificaciones implementadas en cada paso.

Idealmente, las ventajas resultantes de este trabajo se sumaran a las características de cualquier implementación existente.

3.2. Calculo usando tablas de valores del potencial

3.3. Calculo usando tablas de valores de la derivada

Capítulo 4

Implementaciones

- 4.1. Esquema general de la implementación
- 4.2. Implementacion sobre CPU
- 4.3. Implementación usando tabla de valores potenciales
- 4.4. Implementación usando tabla de derivadas

Capítulo 5

Resultados

5.1. Sistemas de partículas utilizados

5.2. Performance

5.2.1. Evaluación de las implementaciones

5.2.2. Efectos del tamaño de bloque

5.3. Calidad numérica

Capítulo 6

Conclusiones