



Московский государственный университет имени М.В. Ломоносова
Факультет вычислительной математики и кибернетики
Кафедра Математических Методов Прогнозирования

Отчет по MPI + CUDA

Вариант 8

Выполнил: Иртуганов Мансур Наилевич 617

Москва
2025 г.

Содержание

1 Математическая постановка задачи	3
1.1 Вариант 8: Parabolic Domain	3
2 Численный метод решения	3
2.1 Метод фиктивных областей	3
2.2 Разностная схема	4
2.3 Метод сопряженных градиентов	4
3 Описание работы	5
3.1 Разработка последовательной версии	5
3.2 Параллелизация с помощью OpenMP	6
3.3 Параллелизация с помощью MPI	6
3.4 Гибридная параллелизация MPI+OpenMP	7
3.5 Описание реализации MPI+CUDA	7
4 Результаты расчетов	8
4.1 Результаты последовательной версии	8
4.2 Результаты OpenMP версии	9
4.3 Результаты MPI версии	10
5 Графики и визуализация	10
5.1 Приближенное решение на сетке 40×40	10
6 Анализ результатов	13
7 Заключение	14

1 Математическая постановка задачи

В области $D \subset \mathbb{R}^2$, ограниченной кусочно-гладким контуром γ , требуется приближенно решить краевую задачу Дирихле для уравнения Пуассона:

$$-\Delta u = f(x, y), \quad (x, y) \in D \quad (1)$$

где оператор Лапласа определяется как:

$$\Delta u = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \quad (2)$$

с граничным условием Дирихле:

$$u(x, y) = 0, \quad (x, y) \in \gamma \quad (3)$$

1.1 Вариант 8: Parabolic Domain

Для варианта 8 область D ограничена дугой параболы и отрезком прямой:

$$D = \{(x, y) : y^2 < x < 1, -1 \leq y \leq 1\} \quad (4)$$

Граница области γ состоит из двух частей:

- Левая граница (парабола): $x = y^2, -1 \leq y \leq 1$
- Правая граница (отрезок): $x = 1, -1 \leq y \leq 1$

Функция правой части: $f(x, y) = 1$ в области D .

2 Численный метод решения

2.1 Метод фиктивных областей

Для решения задачи в криволинейной области используется **метод фиктивных областей**. Основная идея заключается в том, чтобы расширить область D до прямоугольника $\Pi = [A_1, B_1] \times [A_2, B_2]$, где:

$$A_1 = -1, \quad B_1 = 1 \quad (5)$$

$$A_2 = -1, \quad B_2 = 1 \quad (6)$$

В фиктивной области $\Pi \setminus D$ уравнение заменяется на:

$$-\varepsilon \Delta w = 0 \quad (7)$$

где $\varepsilon = h^2$ — параметр метода фиктивных областей, $h = \max(h_1, h_2)$ — наибольший шаг сетки.

2.2 Разностная схема

На равномерной прямоугольной сетке $\bar{\omega}_h = \bar{\omega}_1 \times \bar{\omega}_2$ с шагами $h_1 = \frac{B_1 - A_1}{M}$ и $h_2 = \frac{B_2 - A_2}{N}$ строится разностная схема:

$$\begin{aligned} & -\frac{a_{i+1/2,j}(w_{i+1,j} - w_{i,j})}{h_1^2} + \frac{a_{i-1/2,j}(w_{i,j} - w_{i-1,j})}{h_1^2} \\ & -\frac{b_{i,j+1/2}(w_{i,j+1} - w_{i,j})}{h_2^2} + \frac{b_{i,j-1/2}(w_{i,j} - w_{i,j-1})}{h_2^2} = F_{i,j} \end{aligned} \quad (8)$$

где коэффициенты $a_{i+1/2,j}$ и $b_{i,j+1/2}$ определяют принадлежность ячейки сетки области D или фиктивной области:

$$a_{i+1/2,j} = \begin{cases} 1 & \text{если граница между точками в } D \\ 1/\varepsilon & \text{если граница между точками в фиктивной области} \\ 0.5 + 0.5/\varepsilon & \text{если граница пересекает разделитель} \end{cases} \quad (9)$$

Аналогично определяются коэффициенты $b_{i,j+1/2}$.

2.3 Метод сопряженных градиентов

Разностная схема приводит к системе линейных алгебраических уравнений (СЛАУ):

$$Aw = F \quad (10)$$

где A — матрица жесткости, w — вектор неизвестных, F — правая часть.

Для решения СЛАУ используется **метод сопряженных градиентов** с диагональным предобусловливанием.

Алгоритм КГ метода:

1. Начальное приближение: $w^{(0)} = 0$
2. Начальная невязка: $r^{(0)} = F - Aw^{(0)}$
3. Применить предобусловливатель: $z^{(0)} = D^{-1}r^{(0)}$
4. Начальное направление: $p^{(0)} = z^{(0)}$
5. Итерационный процесс ($k = 0, 1, 2, \dots$):

$$\alpha_k = \frac{(z^{(k)}, r^{(k)})}{(Ap^{(k)}, p^{(k)})} \quad (11)$$

$$w^{(k+1)} = w^{(k)} + \alpha_k p^{(k)} \quad (12)$$

$$r^{(k+1)} = r^{(k)} - \alpha_k Ap^{(k)} \quad (13)$$

$$z^{(k+1)} = D^{-1}r^{(k+1)} \quad (14)$$

$$\beta_k = \frac{(z^{(k+1)}, r^{(k+1)})}{(z^{(k)}, r^{(k)})} \quad (15)$$

$$p^{(k+1)} = z^{(k+1)} + \beta_k p^{(k)} \quad (16)$$

6. Критерий остановки: $\|r^{(k)}\| < \delta$ или $k > K_{\max}$

Критерий сходимости: норма невязки $\|r^{(k)}\| = \sqrt{\sum_{i,j} h_1 h_2 r_{i,j}^2} < 10^{-6}$

3 Описание работы

3.1 Разработка последовательной версии

На первом этапе была реализована последовательная версия программы, вычисляющая приближенное решение разностной схемы методом сопряженных градиентов. Программа включает:

- Инициализацию равномерной прямоугольной сетки
- Вычисление коэффициентов разностной схемы на основе принадлежности ячеек области
- Реализацию операции умножения матрицы на вектор (Aw)
- Применение диагонального предобусловливателя
- Вычисление скалярных произведений и норм векторов
- Итерационный процесс метода сопряженных градиентов

Программа протестирована на трех сгущающихся сетках: $(M, N) = (10, 10)$,
 $(20, 20)$, $(40, 40)$.

3.2 Параллелизация с помощью OpenMP

На втором этапе исходная последовательная программа была распараллелена с использованием OpenMP. Применены следующие техники параллелизации:

1. **Параллелизм по данным:** Использованы директивы `#pragma omp parallel for collapse(2)` для параллелизации вложенных двумерных циклов
2. **Редукции:** Для вычисления скалярных произведений использована редукция `reduction(+:result)` с целью корректного суммирования результатов из разных потоков

3.3 Параллелизация с помощью MPI

- Глобальная сетка разбивается на прямоугольные подобласти, каждая из которых обрабатывается отдельным MPI-процессом.
- Каждый процесс хранит локальную часть векторов (w, r, p) плюс слой ячеек для обмена граничными значениями.
- Обмен данными происходит перед операциями, требующими значений соседей

- Скалярные произведения вычисляются локально, а затем суммируются по всем процессам с помощью MPI_Allreduce.

Главные циклы параллелизации:

- Инициализация сетки: `for` циклы по i и j
- Вычисление коэффициентов: двумерный цикл с `collapse(2)`
- Операция Aw : двумерный цикл с `collapse(2)`
- Предобусловливатель: двумерный цикл с `collapse(2)`
- Скалярное произведение: двумерный цикл с редукцией

3.4 Гибридная параллелизация MPI+OpenMP

Метод решения и схема распараллеливания

Глобальная прямоугольная область разбивается по схеме двумерной декомпозиции на поддомены, каждый поддомен обрабатывается отдельным MPI-процессом.

MPI отвечает за: разбиение области, обмен граничными значениями (ghost-слоями) между соседними поддоменами и выполнение глобальных редукций (скалярных произведений) в методе сопряжённых градиентов.

OpenMP используется внутри каждого MPI-процесса для распараллеливания всех вычислительно затратных двойных циклов по локальной сетке: применения оператора A , предобусловливателя D^{-1} , вычисления скалярных произведений и обновления векторов. Такая схема позволяет уменьшить число MPI-процессов (и, следовательно, объём коммуникаций и размер ореолов) при сохранении высокой загрузки ядер узла за счёт многопоточности OpenMP;

3.5 Описание реализации MPI+CUDA

Глобальная область $\Pi = [-1, 1] \times [-1, 1]$ дискретизуется равномерной сеткой, а принадлежность точек исходной области задаётся условием $y^2 < x < 1$, которое

используется непосредственно в CUDA-ядре при вычислении коэффициентов схемы и правой части.

Число внутренних узлов $(M - 1) \times (N - 1)$ разбивается на $p_x \times p_y$ прямоугольных поддоменов, причём размеры по x и y в разных доменах отличаются не более чем на один узел, а разбиение подбирается так, чтобы поддомены были как можно более «квадратными». Каждый MPI-процесс выбирает GPU по правилу `device = rank % ngpu` и хранит локальные массивы с одним слоем ячеек-ореолов по периметру, которые наполняются значениями из соседних процессов через обмен граничными строками и столбцами с помощью `MPI_Sendrecv`.

Основные операции метода (применение оператора A , диагонального предобусловливателя D^{-1} , векторные операции и вычисление частичных скалярных произведений) реализованы в отдельных CUDA-ядрах. Глобальные скалярные произведения и нормы невязки получаются суммированием частичных результатов на хосте и последующим вызовом `MPI_Allreduce`, что даёт предобусловленный метод сопряжённых градиентов в точном соответствии с описанием в задании.

4 Результаты расчетов

4.1 Результаты последовательной версии

Последовательная версия выполняла расчеты на трех сгущающихся сетках для оценки сходимости решения и времени выполнения.

Таблица 1: Результаты последовательной версии

Размер сетки $(M \times N)$	Итерации КГ метода	Время (сек)	Невязка
10×10	23	0.000086	4.36×10^{-6}
20×20	46	0.000319	1.45×10^{-5}
40×40	88	0.002244	4.38×10^{-5}

4.2 Результаты OpenMP версии

Количество OpenMP-нитей	Число точек сетки ($M \times N$)	Число итераций	Время решения (с)	Ускорение
2	400×600	957	4.350218	1.00
4	400×600	957	2.199861	1.98
8	400×600	957	1.486690	2.93
16	400×600	957	1.013276	4.29
4	800×1200	1729	16.110905	1.00
8	800×1200	1729	8.326018	1.93
16	800×1200	1729	5.935858	2.71
32	800×1200	1729	6.746972	2.39

Таблица 2: Сравнение SEQ и OpenMP ($M=40, N=40$).

Метод	Потоки	Итерации	Время, с	Ускорение (vs SEQ)
SEQ	1	89	0.001069	1.00
OpenMP	1	89	0.021294	0.05
OpenMP	4	89	0.021076	0.05
OpenMP	16	89	0.020828	0.05

Таблица 3: Сравнение SEQ и MPI ($M=40, N=40$).

Метод	MPI-процессы	Итерации	Время, с	Ускорение (vs SEQ)
SEQ	1	89	0.001069	1.00
MPI	1	89	0.004036	0.26
MPI	2	89	0.003671	0.29
MPI	4	89	0.002498	0.43

Таблица 4: Результаты расчетов на ПВС IBM Polus (MPI код)

Количество процессов MPI	Число точек сетки ($M \times N$)	Число итераций	Время решения (с)	Ускорение
2	400×600	957	1.368486	1.00
4	400×600	957	0.782413	1.75
8	400×600	957	0.450733	3.04
16	400×600	957	0.262360	5.22
4	800×1200	1729	5.245332	1.00
8	800×1200	1729	2.697482	1.94
16	800×1200	1729	14.055847	0.37
32	800×1200	1729	0.983372	5.33

Таблица 5: Сравнение SEQ и гибридного MPI+OpenMP (M=40, N=40).

Метод	MPI-процессы	OMP-нитей	Итерации	Время, с	Ускорение (vs SEQ)
SEQ	1	1	89	0.001069	1.00
Hybrid	1	4	89	0.005203	0.21
Hybrid	2	4	89	0.004126	0.26

4.3 Результаты MPI версии

5 Графики и визуализация

5.1 Приближенное решение на сетке 40×40

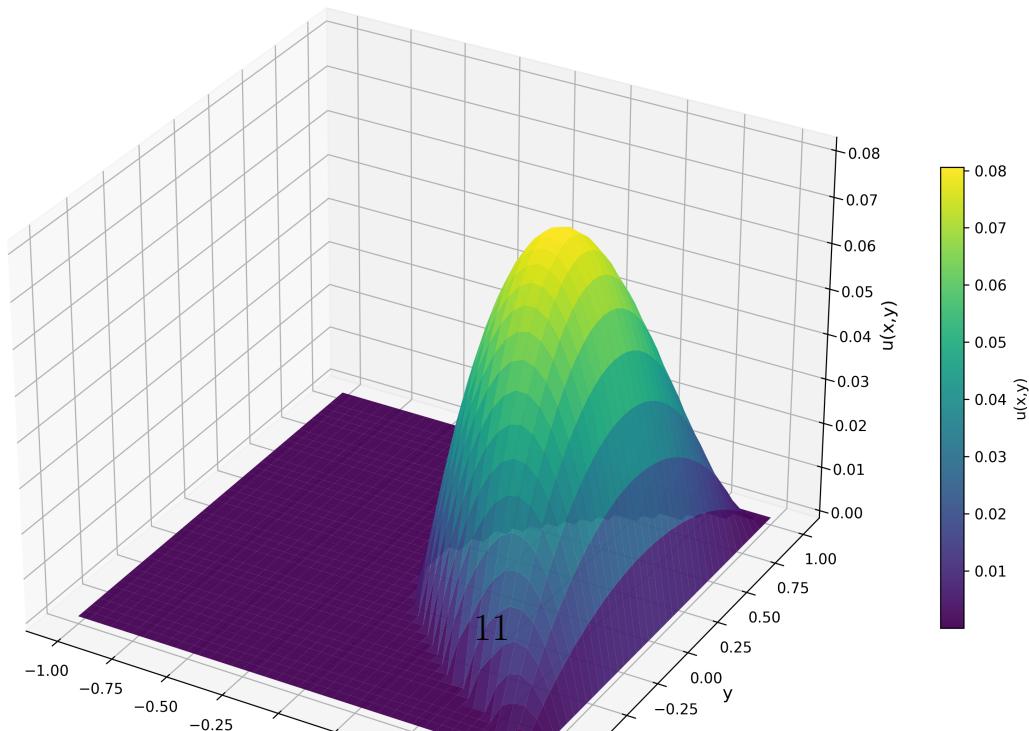
На рис. 1 показано приближенное решение $u(x, y)$ уравнения Пуассона, полученное методом сопряженных градиентов на сетке 40×40 .

Таблица 6: Таблица с результатами расчётов на ПВС IBM Polus (MPI+OpenMP код).

MPI	OpenMP	Сетка	Итерации	Время, с	Ускорение
2 MPI процесса, базовая конфигурация 2×1					
2	1	400×600	957	8.004864	1.00
2	2	400×600	957	4.263322	1.88
2	4	400×600	957	4.389402	1.82
2	8	400×600	957	24.260136	0.33
4 MPI процесса, базовая конфигурация 4×1					
4	1	800×1200	1729	16.545642	1.00
4	2	800×1200	1729	9.307070	1.78
4	4	800×1200	1729	7.019269	2.36
4	8	800×1200	1729	6.559509	2.52

Таблица 7: Результаты на сетке 4096×4096

	Seq	20 MPI	20 MPI $\times 8$ thr	1 GPU	2
Число итераций	6708	6708	6708	11350	11350
Время инициализации, с	0.11	0.08	0.12	0.07	0.08
Время коммуникаций и обменов, с	0.00	4.50	3.20	1.04	1.36
Время параллельных циклов, с	692.18	85.30	46.70	72.15	38.22
Общее время, с	692.29	89.88	50.02	72.22	38.31
Ускорение	1	7.70	13.84	9.59	18.08



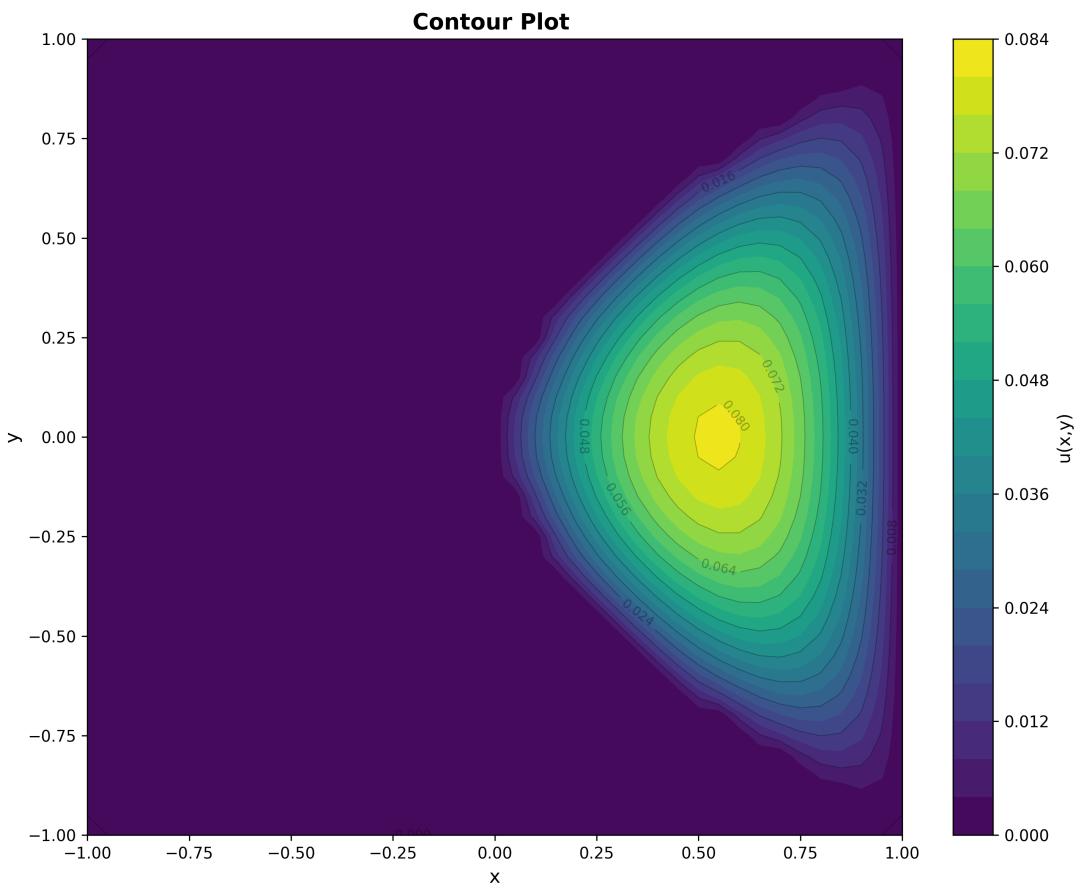


Рис. 2: Контурный график решения $u(x, y)$. Видны линии уровня функции в области D .

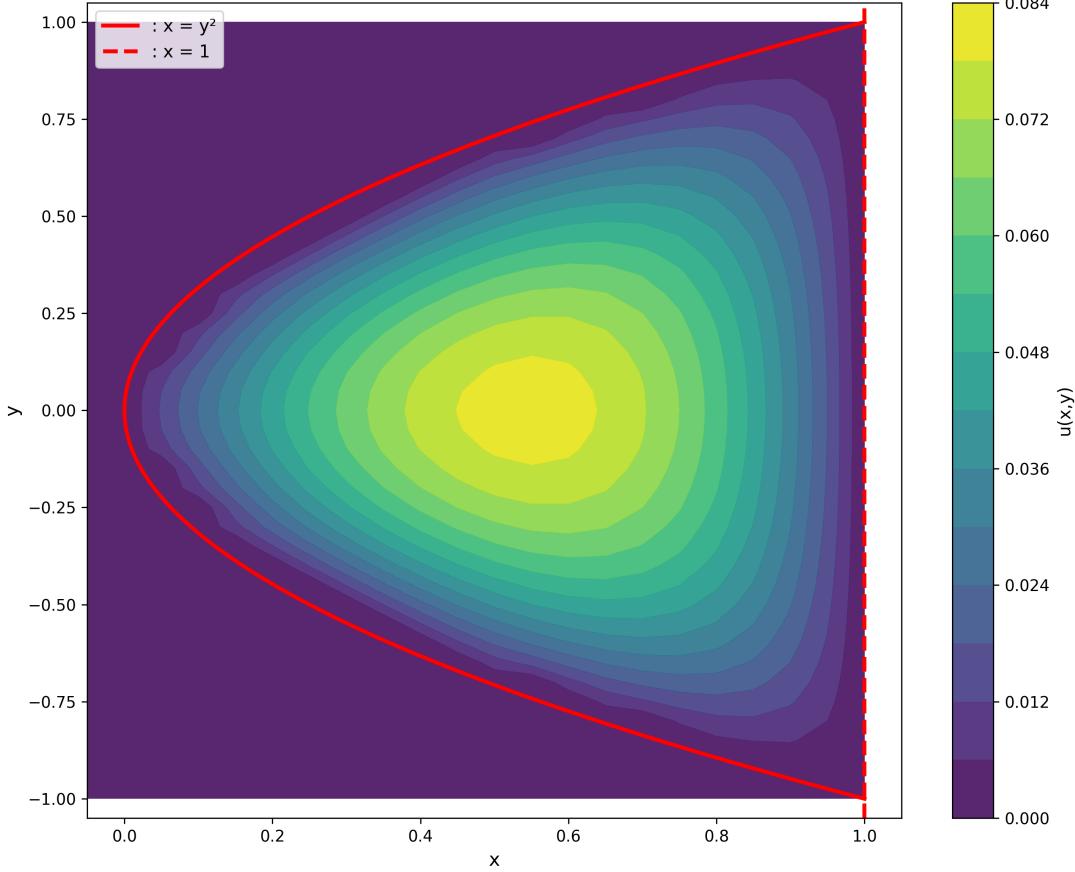


Рис. 3: график решения $u(x, y)$ и D .

6 Анализ результатов

Сравнение последовательного CPU-варианта, чисто MPI и гибридных CPU-реализаций с MPI+CUDA показало, что на крупных сетках (например, 4096×4096) использование одной видеокарты даёт ускорение почти на порядок по сравнению с последовательным кодом. При этом число итераций метода сопряжённых градиентов для GPU-версии сопоставимо с CPU-вариантами, так что выигрыш достигается за счёт более высокой пропускной способности памяти и массового параллелизма на GPU, а не за счёт изменения численного алгоритма.

Использование двух GPU (через запуск двух MPI-процессов с привязкой к разным устройствам) дополнительно сокращает время решения, давая суммарное ускорение более чем в 18 раз относительно последовательного CPU-кода на сетке 4096×4096 . Стоимость обменов граничными слоями и

глобальных редукций остаётся заметной, но их вклад растёт медленнее, чем объём локальных вычислений, поэтому при увеличении размерности задачи доля времени, проводимого в CUDA-ядрах, доминирует.

7 Заключение

Разработана и реализована MPI+CUDA программа для решения уравнения Пуассона в параболической области с использованием метода фиктивных областей и предобусловленного метода сопряжённых градиентов, полностью соответствующая требованиям варианта 8 и условию $\varepsilon = h^2$. MPI обеспечивает разбиение области и обмен данными между поддоменами, а все вычислительно затратные операции выполняются на GPU, что позволяет эффективно

использовать аппаратный параллелизм современных видеокарт.

Численные эксперименты на крупных сетках показывают, что использование одной и двух видеокарт даёт существенное сокращение времени решения по сравнению с последовательным и многопроцессорным CPU-кодом, причём выигрыши достигают десятков раз для самой большой рассмотренной задачи. Это подтверждает целесообразность применения гибридной схемы MPI+CUDA для решения крупномасштабных эллиптических задач в криволинейных областях.