Relatório de estudos individual - 2017

Pétterson Vinícius Pramiu

25 de março de 2017

Sumário

0.1	Instalação e Configuração do PETSC	1
0.2	Primeiros exemplos com PETSC	5
	0.2.1 Objetos do tipo vetores e matrizes em PETSC	9
0.3	A equação de Poisson em uma malha estruturada	17

Resumo: Este relatório objetiva registrar de forma detalhada e sistemática as atividades de pesquisa e estudos relacionados à temática de proposta de tese do autor. Nele serão revistos alguns conceitos fundamentais de mecânica de fluidos, métodos numéricos em equações diferenciais, instalação e configuração de bibliotecas para implementação computacional como PETSC e MPI, entre outros. Exemplos da resolução de sistemas de equações lineares e da solução de algumas EDPs como a equação de Laplace, de Poisson, da equação do calor transiente e da equação de Stokes serão resolvidos detalhadamente em diferenças finitas ou volumes finitos, empregando malhas estruturadas e em programação serial ou paralela. A linguagem selecionada para implementação dos códgidos fonte é a linguagem C, e alguns exemplos também serão ilustrados e implementados em Scilab. Com a realização destes exemplos espera-se obter os requisitos necessários para compreensão de trabalhos e implementação de código computacional envolvendo simulações em escoamentos turbulentos empregando o método de Simulação de Grandes Escalas - Large Eddy Simulation.

0.1 Instalação e Configuração do PETSC

Esta seção é breve e tem como objetivo auxiliar na instalação e configuração do pacote de ferramentas PETSC, seguindo o manual do software. Informações adicionais podem ser obtidas diretamente no site do desenvolvedor da ferramenta: https://www.mcs.anl.gov/petsc/.

Nesta seção serão apresentados também alguns requisitos computacionais necessários à implementação dos métodos numéricos e resolução das equações discretizadas. Também será exibido uma introdução, instalação e configuração da biblioteca PETSC para o sistema Linux Ubuntu 16.04. PETSc (Portable, Extensible Toolkit for Scientific Computation), é um conjunto de estruturas de dados e rotinas para solução paralela de aplicações científicas modeladas por meio de equações diferenciais parciais.

Para instalação do PETSc é necessário a realização do download da distribuição mais atual do pacote, o que pode ser obtido no link https://www.mcs.anl.gov/petsc/download/index.html. Após a obtenção do arquivo .tar.gz é necessário extraí-lo em alguma pasta do computador local. Isto pode ser feito por meio do terminal e empregando o comando tar -xf petsc-3.7.5.tar.gz. Após a extração, deve-se acessar a pasta que foi criada e que neste tutorial chama-se /petsc-3.7.5.tar.gz e executar o comando para configuração do PETSC:

```
./configure \ -with-cc=gcc \ -with-cxx=g++ \ -with-X=1 \ -with-fc=gfortran \ -download-mpich \ -download-fblaslapack
```

Esse comando, além de configurar o PETSC, também instala algumas ferramentas como compiladores e bibliotecas. Caso a configuração ocorra corretamente uma mensagem semelhante à da Figura 1 deve ser exibida no terminal.

Figura 1: Terminal configuração PETSC.

Como indicado, o usuário deve em seguida executar o seguinte comando:

make PETSC_DIR=/home/user/Documentos/petsc-3.7.5 PETSC_ARCH=arch-linux2-c-debug all

o que resultará na seguinte Figura 2.

Figura 2: Terminal configuração PETSC.

Como indicado, o usuário deve verificar se as bibliotecas estão trabalhando corretamente, por meio do comando:

make PETSC_DIR=/home/user/Documentos/petsc-3.7.5 PETSC_ARCH=arch-linux2-c-debug test

o que resultará na seguinte Figura 3.

Figura 3: Terminal configuração PETSC.

Para finalizar a configuração, o usuário deve o sistema, por meio do comando:

make PETSC_DIR=/home/user/Documentos/petsc-3.7.5 PETSC_ARCH=arch-linux2-c-debug streams

o que resultará na seguinte Figura 4.

```
user-G73Sw user-G73Sw: ~

user-G73Sw user-G73Sw

Triad: 12829.9201 Rate (MB/s)

Number of MPI processes 6 Processor names user-G73Sw user-G73Sw user-G73Sw

Trtad: 12768.2064 Rate (MB/s)

Number of MPI processes 7 Processor names user-G73Sw u
```

Figura 4: Terminal configuração PETSC.

Se a instalação foi realizada com êxito uma janela com o speedup em função do número de processadores será exibida.

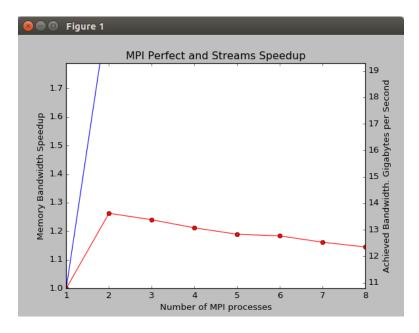


Figura 5: Terminal configuração PETSC.

Ao término da instalação deve-se também configurar, via terminal, as variáveis de ambiente PETSC_DIR=/home/user/Documentos/petsc-3.7.5 e PETSC_ARCH=arch-linux2-c-debug com auxílio do comando export. Ver Figura 6.

Figura 6: Terminal configuração PETSC.

Para verificar se a instalação e configuração foram realizadas com êxito, é possível navegar até a o diretório: cd /home/user/Documentos/petsc-3.7.5/src/ksp/ksp/examples/tutorials/ e executar os comandos:

make ex1

o que resultará na Figura 7.

```
wser@user-G73Sw:~/Documentos/petsc-3.7.5/src/ksp/ksp/examples/tutorials/
user@user-G73Sw:~/Documentos/petsc-3.7.5/src/ksp/ksp/examples/tutorials/
user@user-G73Sw:~/Documentos/petsc-3.7.5/src/ksp/ksp/examples/tutorials/
user@user-G73Sw:~/Documentos/petsc-3.7.5/src/ksp/ksp/examples/tutorials/
nome/user/Documentos/petsc-3.7.5/arch-linux2-c-debug/bin/mpicc -o ex1.o -c -Mall -Wwri
te-strings -Wno-strict-aliasing -Wno-unknown-pragmas -fvisibility=hidden -g3 -I/home/
user/Documentos/petsc-3.7.5/include -I/home/user/Documentos/petsc-3.7.5/arch-linux2-c-debug/bin/mpicc -Wall -Wwrite-strings -
Nno-strict-aliasing -Wno-unknown-pragmas -fvisibility=hidden -g3 -o ex1 ex1.o -Nl,-rp
ath,/home/user/Documentos/petsc-3.7.5//arch-linux2-c-debug/lib -L/home/user/Documentos/
petsc-3.7.5/arch-linux2-c-debug/lib -lpetsc -Nl,-rpath,/home/user/Documentos/petsc-3.7.5/arch-linux2-c-debug/lib -lfblas -Lx11 -lhwloc -lpthread -lm -Wl,-rpath,/us
r/lib/gcc/x86_64-linux-gnu/5 -L/usr/lib/gcc/x86_64-linux-gnu/5 -Wl,-rpath,/usr/lib/x86_64-linux-gnu -L/usr/lib/x86_64-linux-gnu -lmpifort -lgfortran -lm -lquadmath -lm -lmpicxx -lstdc++ -Wl
,-rpath,/home/user/Documentos/petsc-3.7.5/arch-linux2-c-debug/lib -Wl,-rpath,/usr/lib/x86_64-linux-gnu -L/usr/lib/x86_64-linux-gnu -L/usr/lib/x86_64-linux-gnu -L/usr/lib/x86_64-linux-gnu -L/lib/x86_64-linux-gnu -L/usr/lib/x86_64-linux-gnu -L/usr/lib/x86_
```

Figura 7: Terminal exemplo ex1.c.

Para executar o código acima compilado, digita-se ./ex1, o que deve resultar em algo semelhante à Figura 8.

```
user@user-G73Sw:~/Documentos/petsc-3.7.5/src/ksp/ksp/examples/tutorials
user@user-G73Sw:~/Documentos/petsc-3.7.5/src/ksp/ksp/examples/tutorials$ ./ex1
KSP Object: 1 MPI processes
    type: gmres
        GMRES: restart=30, using Classical (unmodified) Gram-Schmidt Orthogonalization with
        no iterative refinement
        GMRES: happy breakdown tolerance 1e-30
        maximum iterations=10000, initial guess is zero
        tolerances: relative=1e-05, absolute=1e-50, divergence=10000.
        left preconditioning
        using PRECONDITIONED norm type for convergence test
PC Object: 1 MPI processes
        type: jacobi
        linear system matrix = precond matrix:
        Mat Object: 1 MPI processes
        type: seqaij
        rows=10, cols=10
        total: nonzeros=28, allocated nonzeros=50
        total number of mallocs used during MatSetValues calls =0
        not using I-node routines
Norm of error 2.41202e-15, Iterations 5
user@user-G73Sw:~/Documentos/petsc-3.7.5/src/ksp/ksp/examples/tutorials$ ■
```

Figura 8: Execução do exemplo ./ex1

Para uma configuraçã completa do PETSC, talvez seja necessária a instalação de alguns pacotes adicionais como é o caso do X11 para criação de janelas gráficas. Sua instalação pode ser realizada via terminal com o comando: apt install libxt-dev.

0.2 Primeiros exemplos com PETSC

Como já mencionado o PETSC é uma suite de ferramentas que permite a solução de sistemas de equações em paralelo. Essa suite foi desenvolvida para resolução de Equações Diferenciais Parciais, em que sua resolução conduz à resolução de sistemas de equações de grandes dimensões, o que demanda algoritmos eficientes e programação paralela. Desta forma o propóstico da biblioteca PETSC é auxiliar na solução de problemas científicos e de engenharia em computadores multiprocessados. O primeiro exemplo aqui

ilustrado é apresentado em [?] e aproxima a constante de Euler por meio da série de Maclaurin:

$$e = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} \approx 2.718281828 \tag{1}$$

O programa code_euler.c , ilustrado no código ??, realiza a computação de cada termo da série infinita em cada processo, resultando numa melhor estimativa de e quando executado em vários processos MPI. Embora seja um exemplo ingênuo do emprego da biblioteca PETSC, ele auxilia na compreensão de algumas ideias envolvidas em computação paralela.

```
#include <petsc.h>
int main(int argc, char **argv) {
  PetscErrorCode ierr;
  int
                    rank, i;
  double
                    localval, globalsum;
  PetscInitialize(&argc,&argv,NULL, "Calcula 'e ' ∟em ∟ paralelo ∟com ∟PETSc.\n\n");
  ierr = MPI_Comm_rank(PETSC_COMM_WORLD,&rank); CHKERRQ(ierr);
  // calcula 1 / n! onde n = (rank do processo) + 1
  localval = 1.0;
  for (i = 2; i < rank+1; i++)
       localval /= i;
  // soma as contribuiÃğÃţes de cada processo
  ierr = MPI_Allreduce(&localval, &globalsum, 1, MPI_DOUBLE, MPI_SUM,
                           PETSC_COMM_WORLD); CHKERRQ(ierr);
  // imprime a estimativa de e
  ierr = PetscPrintf(PETSC_COMM_WORLD,
       "O_{\sqcup} valor_{\sqcup}da_{\sqcup} constante_{\sqcup} 'e'_{\sqcup}Ã!_{\sqcup} aproximadamente:_{\sqcup}%17.15f_{\backslash}n", globalsum); CHKERRQ(ierr);
  ierr = PetscPrintf(PETSC_COMM_SELF,
       "rank_{\rm u}%d_{\rm u}did_{\rm u}%d_{\rm u}flops_{\rm u}, "rank_{\rm u}, "rank_{\rm u}0) ? rank_{\rm u}1 : 0); CHKERRQ(ierr);
  PetscFinalize();
  return 0;
```

Como qualquer programa escrito em linguagem C, o código é iniciado com uma função chamada main() a qual tem os argumentos argc e argv passados via linha de comando. No exemplo ilustrado esses argumentos serão passados à biblioteca através da função PetscInitialize(), e a biblioteca obtém as informações passadas em linha de comando. A função main() também tem como retorno um valor inteiro, que é igual a 0 se o programa foi executado corretamente. Além disso, é importante utilizar a função PETSC para vericação de erros associados à sua utilização, CHKERRQ(ierr), a qual retorna um

valor inteiro diferente de 0 caso alguma anomalia ocorra na execução de alguma função pertencente à biblioteca.

Como indicado no manual [?] para compilar um arquivo que utiliza PETSC, deve-se ter no mesmo diretório do arquivo fonte, um arquivo makefile, cujo conteúdo é exibido no código ??.

```
include ${PETSC_DIR}/lib/petsc/conf/variables
include ${PETSC_DIR}/lib/petsc/conf/rules
code_euler: code_euler.o chkopts
       -${CLINKER} -o code_euler code_euler.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} code_euler.o
build_vector: build_vector.o chkopts
       -${CLINKER} -o build_vector build_vector.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} build_vector.o
build_matrix: build_matrix.o chkopts
       -${CLINKER} -o build_matrix build_matrix.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} build_matrix.o
solve_linear_ksp: solve_linear_ksp.o chkopts
       -${CLINKER} -o solve_linear_ksp solve_linear_ksp.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} solve_linear_ksp.o
solve_linear_arbitrary: solve_linear_arbitrary.o chkopts
       -${CLINKER} -o solve_linear_arbitrary solve_linear_arbitrary.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} solve linear arbitrary.o
```

Após ter criado o arquivo makefile é possível compilar o código programa code_euler.c com o seguinte comando:

```
user@user-G73Sw:~$ make code_euler
```

Para executar o código compilado basta digitar

O valor obtido para e=1.0 é uma estimativa muito ruim, e isso pode ser melhorado com a execução de mais processos MPI, da seguinte forma:

```
user@user-G73Sw:~$ mpiexec -n 5 ./code_euler
```

Executando o mesmo programa em 10 processos, obtemos uma boa aproximação constante

```
user@user-G73Sw:~$ mpiexec -n 10 ./code_euler
O valor da constante 'e' é aproximadamente: 2.718281525573192
rank O did O flops
```

Com base na execução dos 10 processos acima, pode-se imaginar que o código tenha sido escrito usando um cluster com no mínimo 10 processadores físicos. Na verdade, esses 5 e 10 processos funcionam muito bem em um laptop com 2 núcleos. Os processos MPI são criados conforme necessário, usando um recurso antigo de sistemas operacionais: multitarefa. Obviamente a aceleração real do paralelismo (speedup) é outra questão.

No exemplo do programa code_euler.c, cada processo MPI calcula o termo 1/n!, onde n é o retorno de MPI_Comm_rank(). É importante notar que PETSC_COMM_WORLD é um comunicador MPI contendo todos os processos gerados usando mpiexec -n N na linha de comando. Uma chamada para MPI_Allreduce() calcula a soma parcial de expressão (1) e envia o resultado de volta para cada processo. Esses usos diretos da API MPI são uma parte (relativamente pequena) do uso do PETSc, mas ocorrem porque o PETSc geralmente evita a duplicação da funcionalidade MPI.

A estimativa calculada de e é impressa de uma só vez. Além disso, cada processo também imprime seu rank e o trabalho que ele fez. O comando de impressão formatado PetscPrintf(), semelhante ao fprintf() da biblioteca padrão C, é chamado duas vezes no código. Na primeira vez MPI usa o comunicador PETSC_COMM_WORLD e a segunda vez PETSC_COMM_SELF. O primeiro desses trabalhos de impressão é, portanto, coletivo em todos os processos, e apenas uma linha de saída é produzida, enquanto a segunda é individual para cada processo e obtemos n linhas impressas. As linhas de saída PETSC_COMM_SELF podem aparecer em ordem aparentemente aleatória uma vez que a impressão ocorre na ordem que essa classificação encontra o comando PetscPrintf() no código.

Todo programa ou parte de comando que utiliza a biblioteca PETSC, deve iniciar e terminar com as funções PetscInitialize() e PetscFinalize(), respectivamente. Observa-se que o último argumento da função PetscInitialize(&argc, &argv, NULL, help) fornece uma string que informa ao usuário uma breve descrição do programa, e pode ser visualizada através do comando:

```
user@user-G73Sw:~$ ./code_euler --help
```

```
O valor da constante 'e' é aproximadamente: 2.718281525573192 rank O did O flops
```

0.2.1 Objetos do tipo vetores e matrizes em PETSC

A maioria dos métodos de resolução numérica de equações diferenciais cumlmina na solução de sistemas lineares de dimensão finita. Como esses sistemas lineares se tornam representações mais precisas do PDE à medida que seu tamanho vai para o infinito, busca-se resolver os maiores sistemas lineares que a tecnologia de computação disponível possa ser capaz de suportar. Resolver tais sistemas lineares, usando algoritmos que têm o potencial de escalar para tamanhos muito grandes - tão grandes, por exemplo, que a solução vetorial do sistema deve ser distribuída através de muitos processadores até mesmo se encaixar na memória - representa a tecnologia de núcleo em PETSc.

Uma observação a ser feita, é que muitas das PDEs discretizadas geram sistemas lineares com estrutura explorável, especialmente a esparcidade, o que significa que há poucas entradas diferentes de zero por linha na matriz. Para que os métodos convirjam, também precisa haver outra estrutura no sistema linear, tal como a regularidade das entradas de matrizes que surgem da suavidade dos coeficientes na PDE. A aplicação ingênua de métodos diretos é na maioria das vezes, muito lenta.

O código exibido a seguir ilustra um exemplo da criação de um vetor 10×1 em PETSc.

```
static char help[] = "Monta_{\sqcup}um_{\sqcup}vetor_{\sqcup}10x1_{\sqcup}usando_{\sqcup}Vec. \setminus n";
#include <petsc.h>
int main(int argc, char **args) {
         Vec
                  x;
                 i[10] = \{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9\};
         double v[10] = \{11.0, 7.0, 5.0, 3.0, 6.0,
                           11.0, 7.0, 5.0, 3.0, 6.0};
         PetscInitialize(&argc, &args, NULL, help);
         VecCreate(PETSC_COMM_WORLD,&x);
         VecSetSizes(x,PETSC_DECIDE,10);
         VecSetFromOptions(x);
         VecSetValues (x, 10, i, v, INSERT_VALUES);
         VecAssemblyBegin(x);
         VecAssemblyEnd(x);
         VecDestroy(&x);
         PetscFinalize();
         return 0:
```

}

Para compilar o código acima, deve-se alterar o arquivo makefile para deixá-lo semelhante ao apresentado abaixo:

```
include ${PETSC_DIR}/lib/petsc/conf/variables
include ${PETSC_DIR}/lib/petsc/conf/rules
code_euler: code_euler.o chkopts
       -${CLINKER} -o code_euler code_euler.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} code_euler.o
build_vector: build_vector.o chkopts
       -${CLINKER} -o build_vector build_vector.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} build_vector.o
build_matrix: build_matrix.o chkopts
       -${CLINKER} -o build_matrix build_matrix.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} build_matrix.o
solve_linear_ksp: solve_linear_ksp.o chkopts
       -${CLINKER} -o solve_linear_ksp solve_linear_ksp.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} solve_linear_ksp.o
solve_linear_arbitrary: solve_linear_arbitrary.o chkopts
       -${CLINKER} -o solve_linear_arbitrary solve_linear_arbitrary.o ${PETSC_LIB}
       ${RM} solve_linear_arbitrary.o
```

Em seguida o código é compilado e executado através dos comandos:

```
user@user-G73Sw:~$ make build_vector
user@user-G73Sw:~$ ./build_vector -vec_view
Mat Object: 1 MPI processes
type: seqaij
11.
7.
5.
3.
6.
11.
7.
5.
3.
6.
```

A seguir é apresentado um exemplo simples de como preencher uma matriz 4×4 , usando um loop 'for' sobre o índice de linha i. O programa é denominado de build_matrix.c:

```
static char help [] = "Monta_{11}uma_{11}matriz_{11}4x4_{11}usando_{11}Mat. \ n";
#include <petsc.h>
int main(int argc, char **args) {
         Mat
                 Α;
                 i, j[4] = \{0, 1, 2, 3\};
         int
         double aA[4][4] = \{\{1.0, 2.0, 3.0, 0.0\},
                          \{2.0, 1.0, -2.0, -3.0\},\
                          \{-1.0, 1.0, 1.0, 0.0\}
                          \{0.0, 1.0, 1.0, -1.0\};
         PetscInitialize(&argc, &args, NULL, help);
         MatCreate(PETSC_COMM_WORLD, &A);
         MatSetSizes(A, PETSC_DECIDE, PETSC_DECIDE, 4, 4);
         MatSetFromOptions(A);
         MatSetUp(A);
         for (i=0; i<4; i++) {
                  MatSetValues (A,1,&i,4,j,aA[i],INSERT_VALUES);
         MatAssemblyBegin (A, MAT_FINAL_ASSEMBLY);
         MatAssemblyEnd(A, MAT_FINAL_ASSEMBLY);
         MatDestroy(&A);
         PetscFinalize();
         return 0;
```

O resultado ou a matriz criada pode ser visualizada de várias formas, e aqui faremos duas visualizações uma no formato esparso e outra mostrando todos os seus elementos.

```
user@user-G73Sw:~$ ./build_matrix -mat_view
Mat Object: 1 MPI processes
type: seqaij
row 0: (0, 1.) (1, 2.) (2, 3.) (3, 0.)
row 1: (0, 2.) (1, 1.) (2, -2.) (3, -3.)
row 2: (0, -1.) (1, 1.) (2, 1.) (3, 0.)
row 3: (0, 0.) (1, 1.) (2, 1.) (3, -1.)

user@user-G73Sw:~$ ./build_matrix -mat_view ::ascii_dense
Mat Object: 1 MPI processes
```

```
type: seqaij
1.00000e+00  2.00000e+00  3.00000e+00  0.00000e+00
2.00000e+00  1.00000e+00  -2.00000e+00  -3.00000e+00
-1.00000e+00  1.00000e+00  1.00000e+00  0.00000e+00
0.00000e+00  1.00000e+00  1.00000e+00  -1.00000e+00
```

É possível também salvar a matriz impressa no terminal através do comando:

```
./build_matrix -mat_view ascii:build_matrix.txt:ascii_dense.
```

Como descrito em [?], embora PETSC seja escrito em C, e não em C ++, ela é uma biblioteca orientada a objetos. Para construir o nosso primeiro código PETSc para resolver um sistema linear, vamos usar os tipos de dados Vec e Mat, que são essencialmente objetos, que possuem vetores e matrizes. O exemplo a seguir descreve a solução do sistema linear:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 0 \\ 2 & 1 & -2 & -3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ 1 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$
 (2)

Um objeto KSP resolve o sistema linear, com o algoritmo de solução específico escolhido apenas em tempo de execução. O código fonte que contém o programa para resolver o sistema (2) é apresentado a seguir:

```
static char help [] = "Resolve\sqcupum\sqcupsistema\sqcuplinear\sqcup4x4\sqcupusando\sqcupVec,\sqcupMat,\sqcupand\sqcupKSP.\setminusn";
#include <petsc.h>
int main(int argc, char **args) {
                  x, b;
         Vec
         Mat
                  Α;
         KSP
                  ksp;
                  i, j[4] = \{0, 1, 2, 3\};
         int
         double ab[4] = \{7.0, 1.0, 1.0, 3.0\};
         double aA[4][4] = \{\{1.0, 2.0, 3.0, 0.0\},
                           \{2.0, 1.0, -2.0, -3.0\},\
                            \{-1.0, 1.0, 1.0, 0.0\}
                            \{0.0, 1.0, 1.0, -1.0\};
         PetscInitialize(&argc, &args, NULL, help);
         VecCreate(PETSC_COMM_WORLD, &b);
         VecSetSizes(b,PETSC_DECIDE,4);
         VecSetFromOptions(b);
         VecSetValues(b,4,j,ab, INSERT_VALUES);
```

```
VecAssemblyBegin(b);
VecAssemblyEnd(b);
MatCreate(PETSC_COMM_WORLD, &A);
MatSetSizes(A, PETSC_DECIDE, PETSC_DECIDE, 4, 4);
MatSetFromOptions(A);
MatSetUp(A);
for (i=0; i<4; i++) {
        MatSetValues (A,1,&i,4,j,aA[i],INSERT_VALUES);
}
MatAssemblyBegin (A, MAT_FINAL_ASSEMBLY);
MatAssemblyEnd(A, MAT_FINAL_ASSEMBLY);
KSPCreate(PETSC_COMM_WORLD,&ksp);
KSPSetOperators(ksp, A, A);
KSPSetFromOptions(ksp);
VecDuplicate(b,&x);
KSPSolve(ksp,b,x);
VecView(x,PETSC_VIEWER_STDOUT_WORLD);
KSPDestroy(&ksp);
MatDestroy(&A);
VecDestroy(&x);
VecDestroy(&b);
PetscFinalize();
return 0;
```

O resulta final da execução do programa solve_linear_ksp.c é:

```
user@user-G73Sw:~$ ./solve_linear_ksp
Vec Object: 1 MPI processes
type: seq
1.
0.
2.
-1.
```

O código solve_linear_ksp.c apresentou a solução de um sistema com dimensão fixa, no entanto pode ser necessário, alterar essa dimensão em tempo de execução, como é o caso do próximo exemplo. Ele resovle um sistema de equação com tamanho arbitrário e definido no momento da execução, através de um valor inteiro passado na função PetscOptionsXXX(). Além disso, nesse exemplo serão vistos algumas formas de manipulação de vetores como soma e determinação da sua norma euclidiana, utilizando VecAXPY e VecNorm, respectivamente. O programa é ilustrado no código........

```
//STARTSETUP
static char help[] =
  "Solve\_a\_tridiagonal\_system\_of\_arbitrary\_size . \_\_Option\_prefix\_=\_tri\_. \setminus n";
#include <petsc.h>
int main(int argc, char **args) {
  PetscErrorCode ierr;
         x, b, xexact;
  Mat
         Α;
  KSP
         ksp;
         m = 4, i, Istart, lend, j[3];
  double v[3], xval, errnorm;
  PetscInitialize(&argc,&args,NULL,help);
  ierr = PetscOptionsBegin(PETSC_COMM_WORLD, "tri_", "options for tri", ""); CHKERRQ(ierr);
  ierr = PetscOptionsInt("-m", "dimensionuofulinearusystem", "tri.c",m,&m,NULL); CHKERRQ(ier
  ierr = PetscOptionsEnd(); CHKERRQ(ierr);
  ierr = VecCreate(PETSC_COMM_WORLD,&x); CHKERRQ(ierr);
  ierr = VecSetSizes(x,PETSC_DECIDE,m); CHKERRQ(ierr);
  ierr = VecSetFromOptions(x); CHKERRQ(ierr);
  ierr = VecDuplicate(x,&b); CHKERRQ(ierr);
  ierr = VecDuplicate(x,&xexact); CHKERRQ(ierr);
  ierr = MatCreate(PETSC_COMM_WORLD,&A); CHKERRQ(ierr);
  ierr = MatSetSizes(A,PETSC_DECIDE,PETSC_DECIDE,m,m); CHKERRQ(ierr);
  ierr = MatSetOptionsPrefix(A, "a_"); CHKERRQ(ierr);
  ierr = MatSetFromOptions(A); CHKERRQ(ierr);
  ierr = MatSetUp(A); CHKERRQ(ierr);
//ENDSETUP
  ierr = MatGetOwnershipRange(A,&Istart,&Iend); CHKERRQ(ierr);
  for (i=lstart; i<lend; i++) {
    if (i = 0) {
      v[0] = 3.0; \quad v[1] = -1.0;
      j[0] = 0;
                   j[1] = 1;
      ierr = MatSetValues(A,1,&i,2,j,v,INSERT_VALUES); CHKERRQ(ierr);
    } else {
      v[0] = -1.0; v[1] = 3.0; v[2] = -1.0;
      j[0] = i-1; j[1] = i; j[2] = i+1;
      if (i == m-1) {
        ierr = MatSetValues(A,1,&i,2,j,v,INSERT_VALUES); CHKERRQ(ierr);
      } else {
        ierr = MatSetValues(A,1,&i,3,j,v,INSERT_VALUES); CHKERRQ(ierr);
      }
    }
    xval = exp(cos(i));
```

```
ierr = VecSetValues(xexact,1,&i,&xval,INSERT_VALUES); CHKERRQ(ierr);
  ierr = MatAssemblyBegin(A,MAT_FINAL_ASSEMBLY); CHKERRQ(ierr);
  ierr = MatAssemblyEnd(A,MAT_FINAL_ASSEMBLY); CHKERRQ(ierr);
  ierr = VecAssemblyBegin(xexact); CHKERRQ(ierr);
  ierr = VecAssemblyEnd(xexact); CHKERRQ(ierr);
  ierr = MatMult(A, xexact, b); CHKERRQ(ierr);
  ierr = KSPCreate(PETSC_COMM_WORLD,&ksp); CHKERRQ(ierr);
  ierr = KSPSetOperators(ksp,A,A); CHKERRQ(ierr);
  ierr = KSPSetFromOptions(ksp); CHKERRQ(ierr);
  ierr = KSPSolve(ksp,b,x); CHKERRQ(ierr);
  ierr = VecAXPY(x, -1.0, xexact); CHKERRQ(ierr);
  ierr = VecNorm(x,NORM_2,&errnorm); CHKERRQ(ierr);
  ierr = PetscPrintf(PETSC_COMM_WORLD,
          "error_{\sqcup}for_{\sqcup}m_{\sqcup}=_{\sqcup}%d_{\sqcup}system_{\sqcup}is_{\sqcup}|x-xexact_{\sqcup}2_{\sqcup}=_{\sqcup}%.1e_{\sqcup}n",m,errnorm); CHKERRQ(ierr);
  KSPDestroy(&ksp); MatDestroy(&A);
  VecDestroy(&x); VecDestroy(&b); VecDestroy(&xexact);
  PetscFinalize();
  return 0;
}
//ENDSOLVE
```

É importante destacar que embora o tamanho do sistem seja arbitrário, ele sempre terá a forma tridiagonal, com valores 3 na diagonal principal e valor -1 na diagonal superior e inferior.

O primeiro novo recurso usado neste código é PetscOptionsBegin() e PetscOptionsEnd(), ou seja, a chamada para PetscOptionsInt(). O início do método define um prefixo $-tri_p$ para que a nova opção criada seja distinguida das muitas opções integradas do PETSc que começam por exemplo com $-ksp_o$ ou $-vec_o$ ou algo do tipo. Aqui PetscOptionsInt() cria a opção $-tri_m$ para que o usuário possa definir a variável m e deixa como padrão m=4 inalterado se a opção não for definida na execução.

Após configurar a nova opção em solve_linear_arbitrary.c a solução numérica Vec x é criada exatamente como fizemos no último exemplo. Mas agora também é necessário criar Vec s, Vec b e Vec xexact. O primeiro vetor é o lado direito do sistema linear e este último mantém a solução exata para o sistema linear para que seja possível avaliar o erro associado à solução numérica.

Em seguida, deve-se montar a matriz A, que como mencionado é uma matriz tridiagonal. É importante montá-la de forma eficiente em paralelo, algo que será relevante na resolução de equações diferenciais 2D e 3D posteriormente. No entanto, somente quando o solve_linear_arbitrary.c é executado, sabemos quantos processos estão em uso. O método MatGetOwnershipRange() informa o programa, executando em um determinado processo (rank), quais linhas ele possui localmente.

Como observado no início do código solve_linear_arbitrary.c, chamamos função MatGetOwnershipRange(A,

para obter os índices de linha inicial e final para o processo local. Estes índices são usados como limites no loop 'for' que preenche as linhas da matriz localmente. utiliza-se MatSetValues() para realmente definir as entradas da matriz A e MatAssemblyBegin/End() para completar a montagem de A.

Adicionalmente, é necessário montar o lado direito do sistema linear e também a solução exacta para o sistema linear $(A \ xexato = b)$. A maneira mais simples de fazer isso, é escolher uma solução exata, e em seguida, calcular b, multiplicando A pela solução exata. Assim, definimos valores para xexact. Em seguida calculamos b com auxílio da função MatMult(A, xexact, b).

Como em vecmatksp.c criamos o objeto KSP e então chamamos o solver KSPSolve() para resolver aproximadamente Ax = b. A opção -ksp_monitor imprime a norma residual $||b - Ax||_2$ em tempo de execução. Neste caso, também queremos ver que o erro real $||x - x_{ex}||_2$ é pequeno quando o solver KSP é concluido. Assim, depois de obter x do KSPSolve (), calculamos o erro com os códigos:

```
VecAXPY(x,-1.0,xexact) : x \leftarrow -1.0x_{ex} + x
Vecnorm(x,NORM_2,&errnorm) : errnorm \leftarrow ||x||_2
```

Obviamente o sistema linear resolvido neste exemplo é fácil de resolver por ser tridiagonal, simétrico, diagonal-dominante e positivo definido. Pode-se verificar o tempo necessário para resolução do sistema com auxílio do comando time, como segue:

```
user@user-G73Sw:~$ time ./solve_linear_arbitrary -tri_m 1000000
error for m = 1000000 system is (x-xexact)_2 = 4.8e-11
real Om1.814s
user Om1.772s
sys Om0.040s
```

Somente o tempo 'real' deve ser considerado. Note a diferença ao executar o mesmo código com m=10000000.

```
user@user-G73Sw:~$ time ./solve_linear_arbitrary -tri_m 10000000
error for m = 100000000 system is (x-xexact)_2 = 3.5e-10
real Om17.154s
user Om17.971s
sys Om0.140s
```

A princípio um sistema de equações contendo 10^7 variáveis parece ser grande. Mas pensando numa simulação tridimensional da equação de Navier-Stokes em um domínio cúbico de 1 metro de lado e com espaçamento de malha igual a $0.01 \, \mathrm{m}$ (1cm), isso geraria um sistema de equações dessa ordem de grandeza. Agora, o programa será executado empregando 8 processos.

```
user@user-G73Sw:~$ time mpiexec -n 8./solve_linear_arbitrary -tri_m 10000000
```

```
error for m = 10000000 system is (x-xexact)_2 = 9.9e-11 real 0m5.484s user 0m38.976s sys 0m2.260s
```

Como esperado, o tempo de execução caiu de 17 para 5 segundos, indicando um speedup de:

0.3 A equação de Poisson em uma malha estruturada

Esta seção é dedicada a resolução numérica do problema de Poisson em um quadrado. Este é um problema que permite compreender partes essenciais da implementação de códigos empregando a biblioteca PETSc. A discretização da EDP gera um sistema linear que é mais interessante do que o sistema tridiagonal que foi resolvido anteriormente. Será construiída uma malha estruturada usando um objeto DMDA, que será introduzido nesta seção, e depois será montada uma matriz em paralelo com base nessa malha. Por último o sistema linear resultante será resovido em paralelo usando um objeto KSP [Balay et al.(2016)Balay, Abhyankar, Adams, Balay, Abhyankar, A

Referências Bibliográficas

[Balay et al.(2016)Balay, Abhyankar, Adams, Brown, Brune, Buschelman, Dalcin, Eijkhout, Gropp, Kaushik, Knepley, Balay, S., Abhyankar, S., Adams, M. F., Brown, J., Brune, P., Buschelman, K., Dalcin, L., Eijkhout, V., Gropp, W. D., Kaushik, D., Knepley, M. G., McInnes, L. C., Rupp, K., Smith, B. F., Zampini, S., Zhang, H., Zhang, H., 2016. PETSc users manual. Tech. Rep. ANL-95/11 - Revision 3.7, Argonne National Laboratory.

URL http://www.mcs.anl.gov/petsc