

Имплементация на МКЕ за решаване на уравненията на Навие-Стокс за графични процесори

Защита на дипломна работа

МП „Изчислителна математика и математическо моделиране“

Дипломант: Васил Пашов, ФН 25938

Научен ръководител: гл. ас. д-р Тихомир Иванов

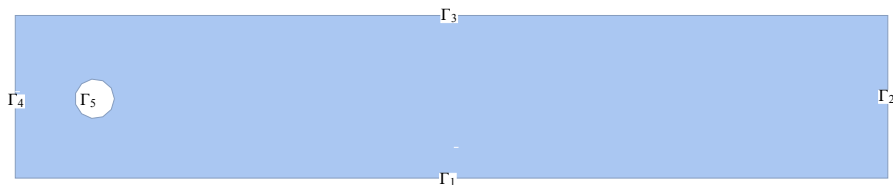
30 ноември 2021г.

Уравнения на Навие-Стокс

$$\frac{\partial \mathbf{u}(\mathbf{x}, t)}{\partial t} + (\mathbf{u}(\mathbf{x}, t) \cdot \nabla) \mathbf{u}(\mathbf{x}, t) + \nabla p(\mathbf{x}, t) - \nu \Delta \mathbf{u}(\mathbf{x}, t) = \mathbf{f}(\mathbf{x}, t)$$
$$\nabla \cdot \mathbf{u}(\mathbf{x}, t) = 0$$

- $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^n$ е скоростта
- $p \in \mathbb{R}$ е налягането
- ν е вискозитет
- \mathbf{f} е съвкупност от обемни сили, напр. гравитация

Моделна задача (2D DFG Benchmark)



Гранични условия:

$$\mathbf{u} = 0, \quad (\mathbf{x}, t) \in (\Gamma_1 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_5) \times J$$

$$\mathbf{u} = \left(\frac{1.2y(0.41 - y)}{0.41^2}, 0 \right), \quad (\mathbf{x}, t) \in \Gamma_4 \times J$$

$$\nu \frac{\partial \mathbf{u}}{\partial \mathbf{n}} - p \mathbf{n} = 0, \quad (\mathbf{x}, t) \in \Gamma_2 \times J$$

Дефинираме $\Gamma_D = \Gamma_1 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_4 \cup \Gamma_5$

Дискретизация по времето

Основно уравнение

$$\frac{\partial \mathbf{u}(\mathbf{x}, t)}{\partial t} + (\mathbf{u}(\mathbf{x}, t) \cdot \nabla) \mathbf{u}(\mathbf{x}, t) + \nabla p(\mathbf{x}, t) - \nu \Delta \mathbf{u}(\mathbf{x}, t) = 0$$

Дискретизиране по времето

$$\frac{\mathbf{u}^{i+1} - \mathbf{u}^i}{\Delta t} + \mathbf{u}^i \cdot \nabla \mathbf{u}^i + \nabla p^i - \nu \Delta \mathbf{u}^i = 0$$

$$\frac{\mathbf{u}^{i+1} + \mathbf{u}^A - \mathbf{u}^A + \mathbf{u}^B - \mathbf{u}^B - \mathbf{u}^i}{\Delta t} + \mathbf{u}^i \cdot \nabla \mathbf{u}^i + \nabla p^i - \nu \Delta \mathbf{u}^i = 0$$

Разделяне на оператора

$$\frac{\mathbf{u}^A - \mathbf{u}^i}{\Delta t} + \mathbf{u}^i \cdot \nabla \mathbf{u}^i = 0$$

Адвекция

$$\frac{\mathbf{u}^B - \mathbf{u}^A}{\Delta t} = \nu \Delta \mathbf{u}^B$$

Дифузия

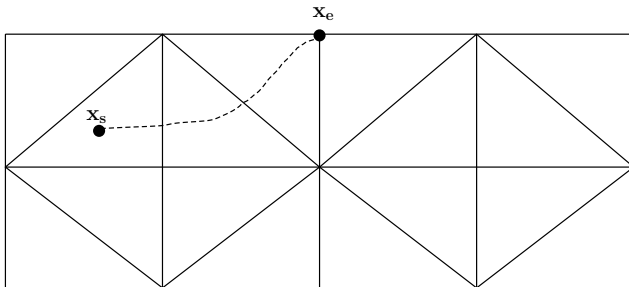
$$\frac{\mathbf{u}^{i+1} - \mathbf{u}^B}{\Delta t} = -\nabla p^i$$

Уравнение на Поасон за налягането (след прилагане на $\nabla \cdot$ върху двете страни)

Адвекция – полу-Лагранжев метод

Уравнение на адвекцията. Търсим скоростта в точка \mathbf{x}_e в момент от време $t + \Delta t$.

$$\frac{\mathbf{u}^A - \mathbf{u}^i}{\Delta t} + \mathbf{u}^i \cdot \nabla \mathbf{u}^i = 0$$



$$\mathbf{x}_s = \mathbf{x}_e - \Delta t \mathbf{u}(\mathbf{x}_e, t)$$

Дифузия – слаба формулировка

$$\begin{aligned}\frac{\mathbf{u}^B - \mathbf{u}^A}{\Delta t} &= \nu \Delta \mathbf{u}^B, & (\mathbf{x}, t) &\in \Omega \times J \\ \mathbf{n} \cdot \nabla \mathbf{u}^B &= 0, & (\mathbf{x}, t) &\in \Gamma_2 \times J \\ \mathbf{u}^B &= 0, & (\mathbf{x}, t) &\in (\Gamma_1 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_5) \times J \\ \mathbf{u}^B &= \mathbf{u}_{\Gamma_4}, & (\mathbf{x}, t) &\in \Gamma_4 \times J\end{aligned}$$

Тестово пространство: $\mathbf{v} \in V : \{\mathbf{v} \in H^1 : \mathbf{v}(\mathbf{x}, t)|_{\Gamma_D} = 0\}$

Търсим $\mathbf{u} \in U : \{\mathbf{v} \in H^1 : \mathbf{v}(\mathbf{x}, t)|_{\Gamma_1 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_5} = 0\}$, такова че:

$$\left(\frac{\mathbf{u}^B - \mathbf{u}^A}{\Delta t}, \mathbf{v} \right) = \left(\nu \Delta \mathbf{u}^B, \mathbf{v} \right), \forall \mathbf{v} \in V$$

$$\left(\mathbf{u}^B, \mathbf{v}\right) = \left(\mathbf{u}^A, \mathbf{v}\right) - \Delta t \nu \left(\nabla \mathbf{u}^B : \nabla \mathbf{v}\right), \forall \mathbf{v} \in V$$

$$\left(\mathbf{u}^B, \mathbf{v}\right) + \Delta t \nu \left(\nabla \mathbf{u}^B : \nabla \mathbf{v}\right) = \left(\mathbf{u}^A, \mathbf{v}\right), \forall \mathbf{v} \in V$$

Търсим приближеното решение: $\mathbf{u}_h = \sum_{i=1}^{2N_v} \Phi_i q_i \in U_h$

$$\left(\begin{bmatrix} \mathbf{M} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{M} \end{bmatrix} + \nu \Delta t \begin{bmatrix} \mathbf{K} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{K} \end{bmatrix}\right) \begin{bmatrix} \mathbf{Q}_1^B \\ \mathbf{Q}_2^B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{M} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{M} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{Q}_1^A \\ \mathbf{Q}_2^A \end{bmatrix}$$

Налягане – слаба формулировка

Основно уравнение:

$$\begin{aligned}\frac{\mathbf{u}^{i+1} - \mathbf{u}^B}{\Delta t} &= -\nabla p^i, & (\mathbf{x}, t) &\in \Omega \times J \\ \mathbf{n} \cdot \nabla p^i &= 0, & (\mathbf{x}, t) &\in (\Gamma_1 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_4 \cup \Gamma_5) \times J \\ p^i &= 0, & (\mathbf{x}, t) &\in \Gamma_2 \times J\end{aligned}$$

Използваме $\nabla \cdot \mathbf{u}^{i+1} = 0$ и вземаме дивергенцията на двете страни:

$$\nabla \cdot \mathbf{u}^B = \Delta p^i \Delta t$$

Умножаваме двете страни с функция от тестовото пространство:
 $q \in Q : \{q \in H^1 : q|_{\Gamma_2} = 0\}$. Решението търсим в пространството Q .

$$(\nabla \cdot \mathbf{u}^B, q) = -\Delta t (\nabla p^i, \nabla q), \forall q \in Q$$

Търсим приближеното решение за налягането $p_h = \sum_{i=1}^{N_p} \chi_i p_i \in Q_h$

$$\begin{bmatrix} M & 0 \\ 0 & M \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Q_1^{i+1} \\ Q_2^{i+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} M & 0 \\ 0 & M \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Q_1^B \\ Q_2^B \end{bmatrix} - \Delta t \begin{bmatrix} B_{p,1} \\ B_{p,2} \end{bmatrix} P^i$$

Намиране на \mathbf{u}^{i+1} – Слаба формулировка

Основно уравнение:

$$\begin{aligned}\frac{\mathbf{u}^{i+1} - \mathbf{u}^B}{\Delta t} &= -\nabla p^i, & (\mathbf{x}, t) &\in \Omega \times J \\ \mathbf{n} \cdot \nabla \mathbf{u}^i &= 0, & (\mathbf{x}, t) &\in \Gamma_2 \times J \\ \mathbf{u}^i &= 0, & (\mathbf{x}, t) &\in (\Gamma_1 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_5) \times J \\ \mathbf{u}^i &= \mathbf{u}_{\Gamma_4}, & (\mathbf{x}, t) &\in \Gamma_4 \times J\end{aligned}$$

Тестово пространство: $\mathbf{v} \in V : \{\mathbf{v} \in H^1 : \mathbf{v}(\mathbf{x}, t)|_{\Gamma_D} = 0\}$.

Търсим $\mathbf{u} \in U : \{\mathbf{v} \in H^1 : \mathbf{v}(\mathbf{x}, t)|_{\Gamma_1 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_5} = 0\}$, такова че:

$$(\mathbf{u}^{i+1}, \mathbf{v}) = (\mathbf{u}^B, \mathbf{v}) - \Delta t (\mathbf{v}, \nabla p^i)$$

Търсим приближеното решение: $\mathbf{u}_h = \sum_{i=1}^{2N_v} \Phi_i q_i \in U_h$

$$\begin{bmatrix} M & 0 \\ 0 & M \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{Q}_1^{i+1} \\ \mathbf{Q}_2^{i+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} M & 0 \\ 0 & M \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{Q}_1^B \\ \mathbf{Q}_2^B \end{bmatrix} - \Delta t \begin{bmatrix} \mathbf{B}_{p,1} \\ \mathbf{B}_{p,2} \end{bmatrix} \mathbf{P}^i$$

Време за изпълнение за ламинарен поток ($Re = 20$) – CPU

	Компютър 2 – 1 нишка						
	Адвекция	Дифузия	Намиране на налягането	Намиране на \mathbf{u}^{i+1}	СГ (Общо)	Асемблиране	Общо Време
Средно време	60.32s	101.12s	398.50s	30.31s	529.93s	11.82s	605.48s

	Компютър 2 – 8 нишки						
	Адвекция	Дифузия	Намиране на налягането	Намиране на \mathbf{u}^{i+1}	СГ (Общо)	Асемблиране	Общо Време
Средно Време	9.21s	26.31s	75.57s	8.29s	110.17s	3.72s	124.40s

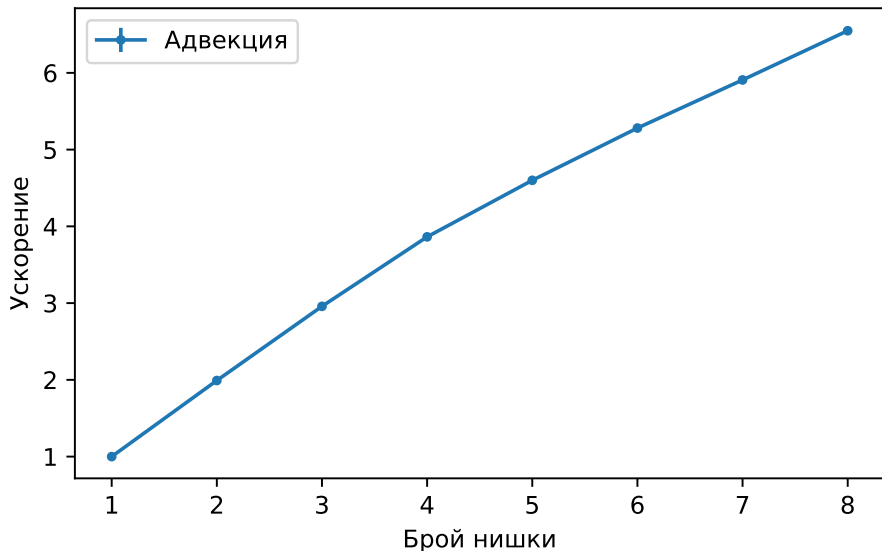
Асемблиране на глобалните матрици – CPU

- CSR формата налага зависимост между данните
- Матриците са константни
- Всяка матрица се пресмята на отделна нишка

Задачата е тривиална.

- Разделяме възлите на m групи
- Всяка нишка може независимо да намери скоростите за възлите от своята група

Адвекция – паралелна имплементация, ламинарен поток



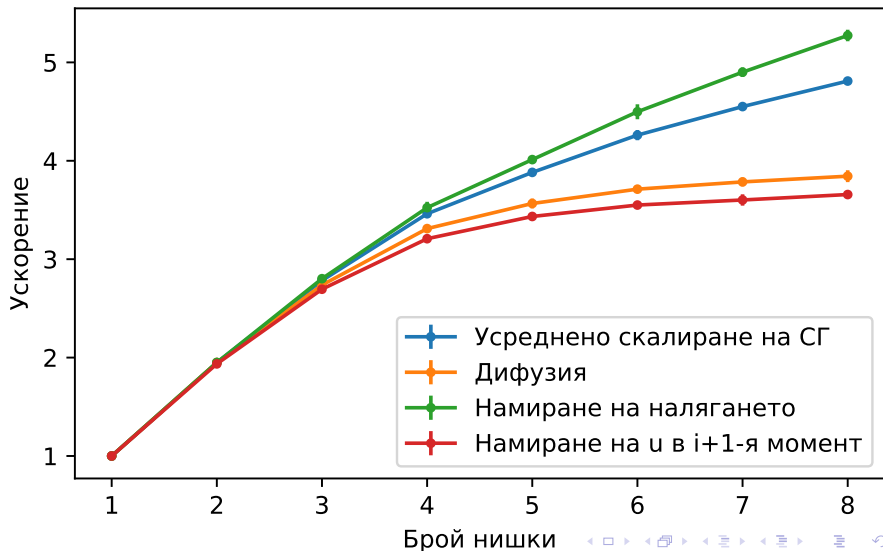
- Нужни са синхронизационни примитиви
- Всяка част от една стъпка е тривиална за паралелна имплементация

Метод на спрегнатия градиент – алгоритъм

Алгоритъм 1 Метод на спрегнатия градиент за решаване на $Ax = b$ с начално приближение x_0

```
1: procedure CG( $A, b, x_0$ )
2:    $r_0 \leftarrow b - Ax_0$ 
3:    $p_0 \leftarrow r_0$ 
4:   for  $j \leftarrow 0, 1, \dots$  until convergence do
5:      $ap \leftarrow Ap_j$ 
6:      $\alpha_j \leftarrow \frac{(r_j, r_j)}{(ap, p_j)}$ 
7:      $x_{j+1} \leftarrow x_j + \alpha_j p_j$ 
8:      $r_{j+1} \leftarrow r_j - \alpha_j ap$ 
9:      $\beta_j \leftarrow \frac{(r_{j+1}, r_{j+1})}{(r_j, r_j)}$ 
10:     $p_{j+1} \leftarrow r_{j+1} + \beta_j p_j$ 
11:  return  $x_{j+1}$ 
```

Метод на спрегнатия градиент – паралелна имплементация, ламинарен поток ($Re = 20$)



GPU архитектура – Streaming Multiprocessor



- 64 CUDA ядра
- Warp, active warp
- Условни оператори

GPU Цялостна архитектура



- Kernel
- Grid (2D/3D)
- Thread block (до 1024 нишки).
- Препоръчително е в един grid да има повече блокове отколкото SM
- Пример – събиране на два вектора

$$\begin{array}{cccc} a_0 & a_1 & \dots & a_n \\ & & + & \\ b_0 & b_1 & \dots & b_n \end{array}$$

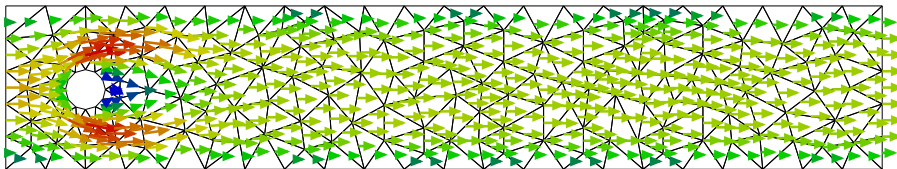
- Пасва идеално на програмния модел

Метод на спрегнатия градиент – Mega kernel подход

- Сравнение с multi kernel подход
- Целият метод е един kernel
- Изисква синхронизация

Време за изпълнение за ламинарен поток ($Re = 20$) – GPU

	GPU Mega Kernel подход						
	Адвекция	Дифузия	Намиране на налягането	Намиране на \mathbf{u}^{i+1}	СГ (Общо)	Асемблиране	Общо Време
Средно време	0.54s	2.98s	8.19s	1.26s	12.44s	4.02s	18.24s



- Представени са 3 метода за решаване на уравненията на Navier-Stokes
- Разделянето на диференциалния оператор по времето на 3 части пасва най-добре на зададените цели
- Полу-Лагранжевият метод за адвекция е подходящ за паралелна имплементация
- Ускорението от паралелна имплементация на метода на спрегнатия градиент се усеща най-добре за големи матрици и уравнения с много итерации

- Експерименти с други видове елементи
- Разделяне на оператора с по-голяма точност, напр. разделяне на Странг
- Апроксимация по времето с по-голяма точност, напр. методи на Рунге-Кута
- Използване на “многоетапен” полу-Лагранжев метод
- Паралелно асемблиране на глобалните матрици
- Паралелна имплементация на пресмятането и прилагането на IC0
- Разглеждане на други преобуславящи методи, напр. блочно преобуславяне на Якоби

Благодаря за вниманието!