

FDPSの概要説明

谷川衝

理化学研究所 計算科学研究機構

エクサスケールコンピューティング開発プロジェクト コデザインチーム

粒子系シミュレータ開発チーム

2015/07/22 AICS/FOCUS 共催 FDPS 講習会

FDPSとは

- Framework for Developing Particle Simulator
- 大規模並列粒子シミュレーションコードの開発を支援するフレームワーク
- 重力N体、SPH、分子動力学、粉体、etc.

• 支配方程式

$$\frac{d\vec{u}_i}{dt} = \vec{g} \left(\sum_j^N \vec{f}(\vec{u}_i, \vec{u}_j), \vec{u}_i \right)$$

粒子データのベクトル

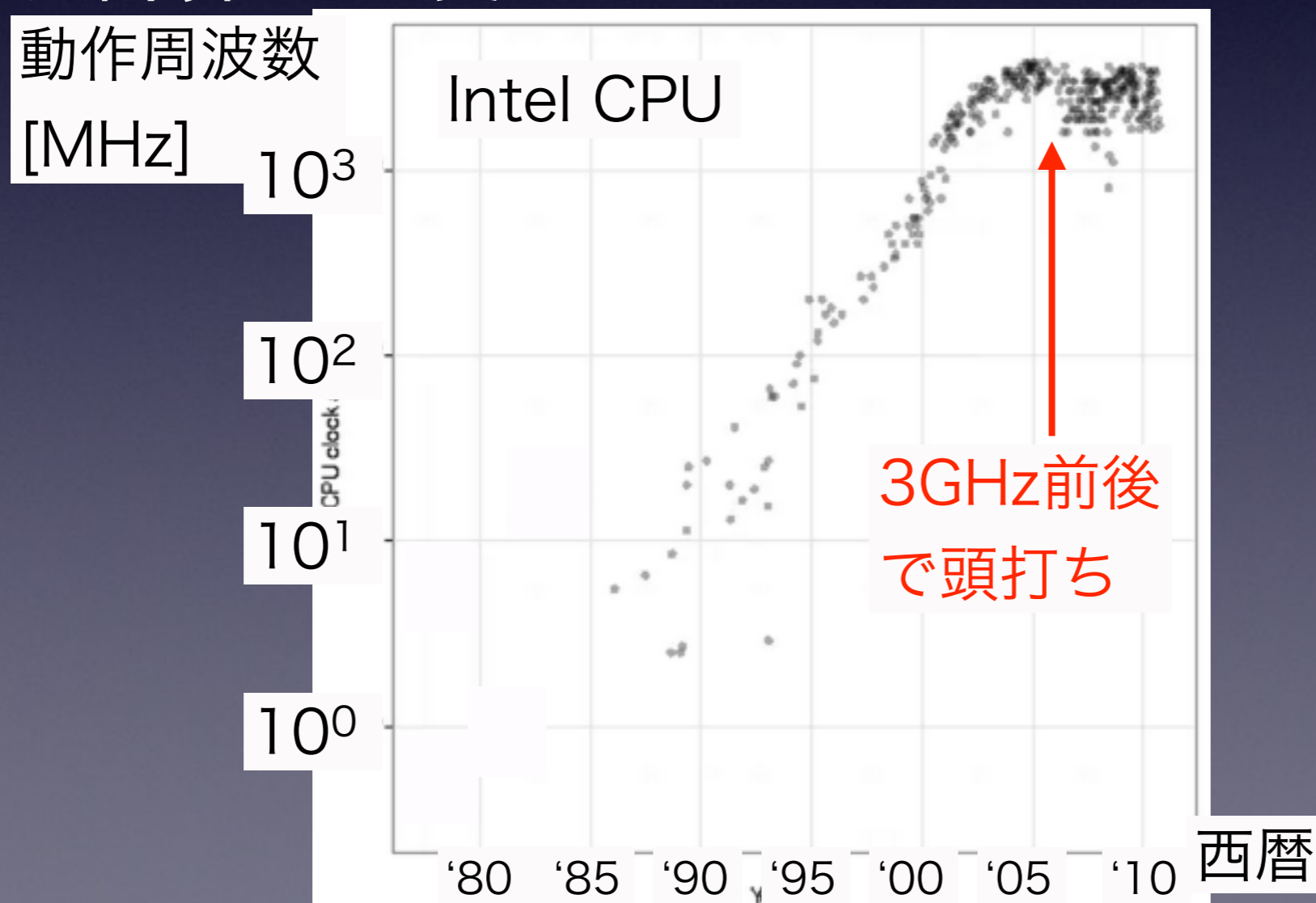
粒子の持つ物理量をその導関数に変換する関数

粒子間相互作用を表す関数

大規模並列粒子

シミュレーションの必要性

- ・ 大粒子数で積分時間の長いシミュレーション
- ・ 逐次計算の速度はもう速くならない



大規模並列

粒子シミュレーションの困難

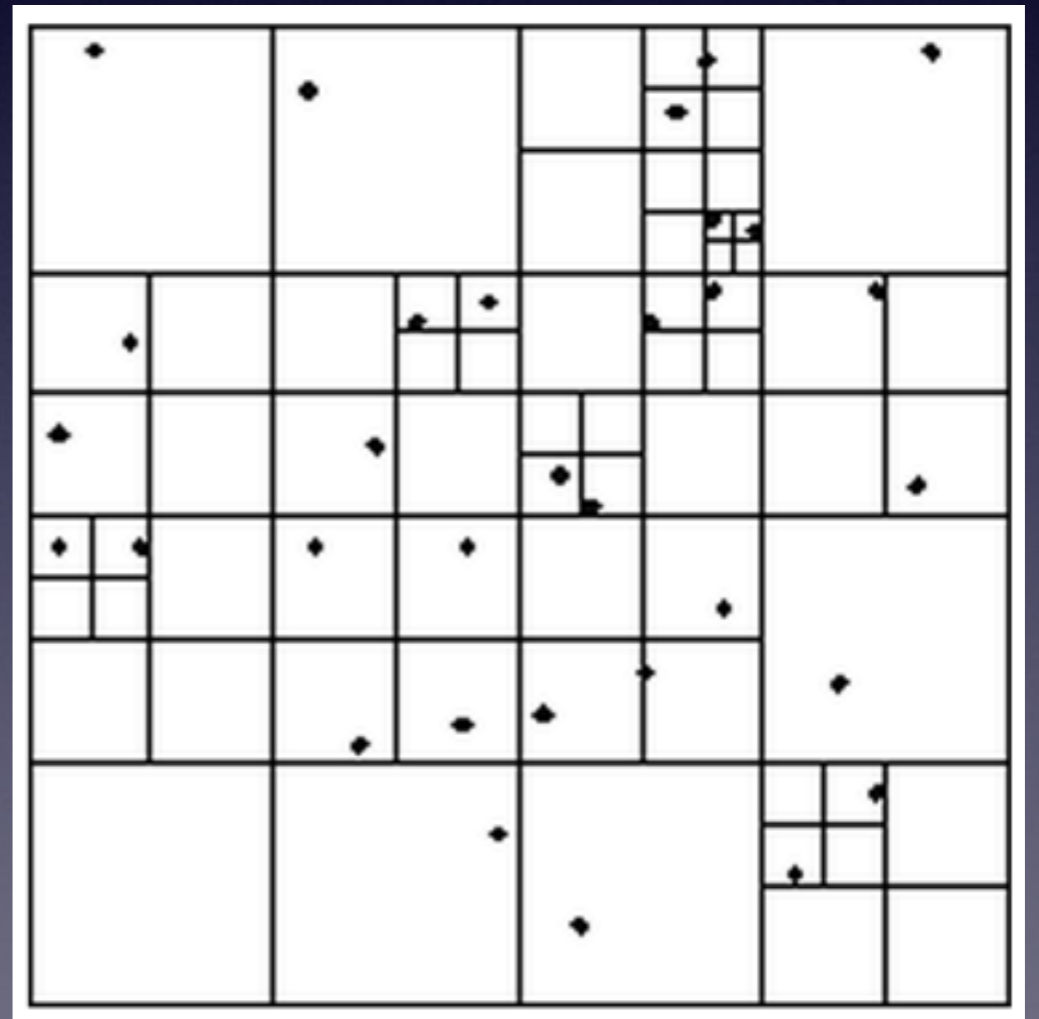
- ・ 分散メモリ環境での並列化
 - ・ 計算領域の分割と粒子データの交換
 - ・ 相互作用計算のための粒子データの交換
- ・ 共有メモリ環境での並列化
 - ・ ツリー構造のマルチウォーク
 - ・ 相互作用計算の負荷分散
- ・ 1コア内での並列化
 - ・ SIMD演算器の有効利用

実は並列でなくとも、、、

- ・ キャッシュメモリの有効利用
- ・ ツリー構造の構築

$$\frac{d\vec{u}_i}{dt} = \vec{g} \left(\sum_j^N \vec{f}(\vec{u}_i, \vec{u}_j), \vec{u}_i \right)$$

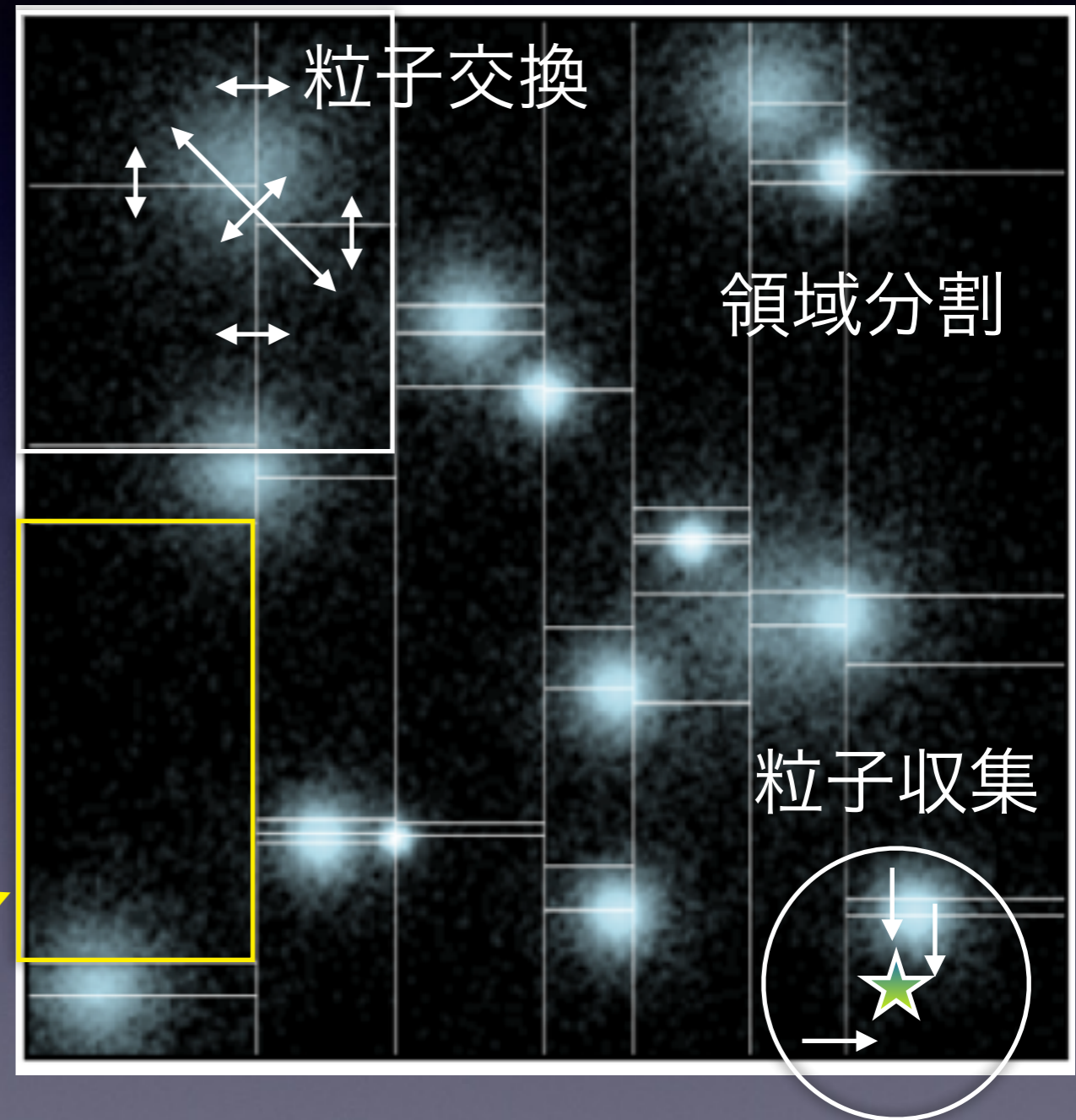
高速にNを小さい数に
減らす方法



粒子シミュレーションの手順

- ・ 計算領域の分割
- ・ 粒子データの交換
- ・ 相互作用計算のための粒子データの収集
- ・ 実際の相互作用の計算
- ・ 粒子の軌道積分

1つのプロセスが
担当する領域



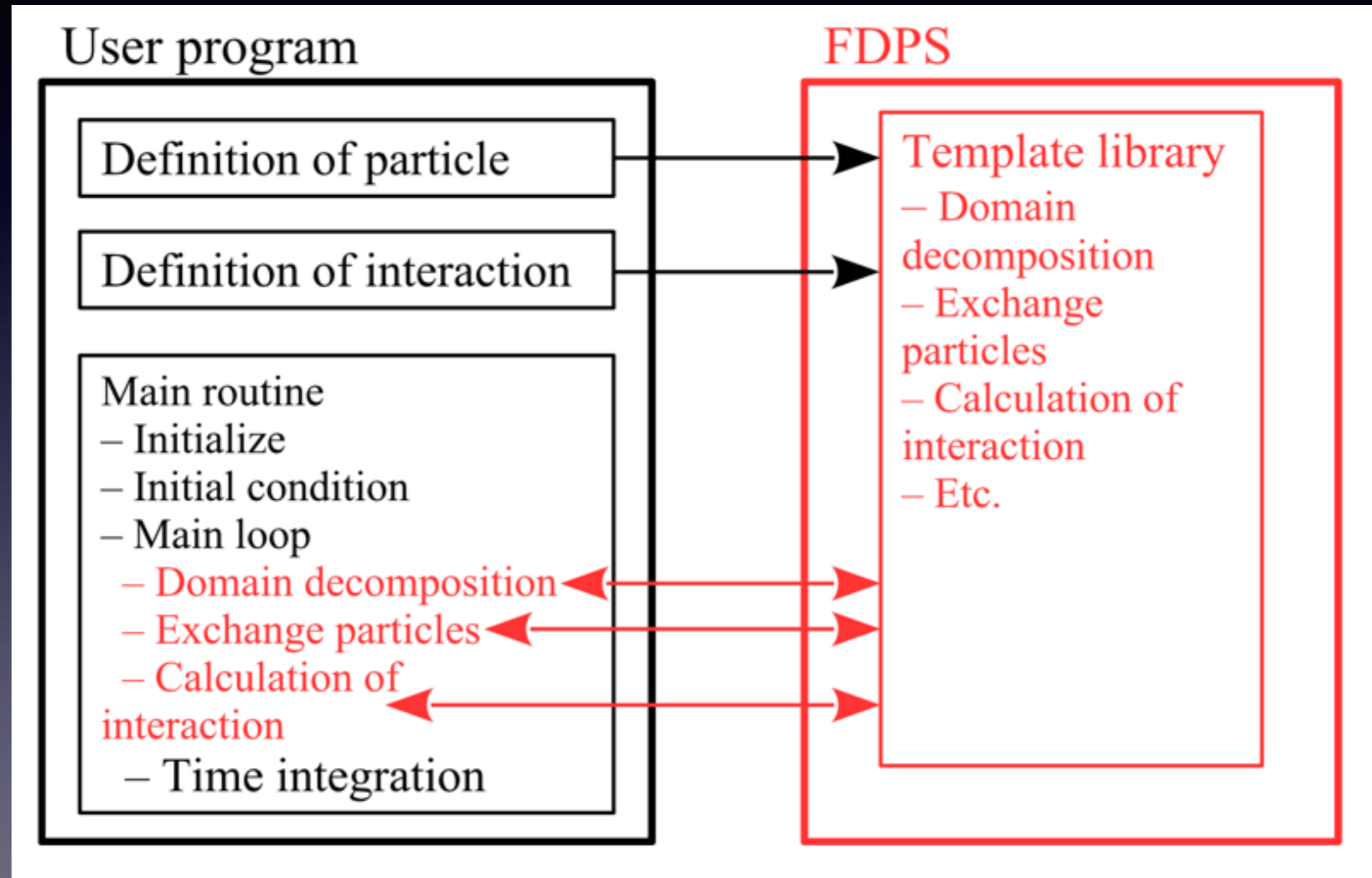
FDPSの実装方針(1)

- ・ 内部実装の言語としてC++を選択
 - ・ 高い自由度
 - ・ 粒子データの定義にクラスを利用
 - ・ 相互作用の定義に関数ポインタ・関数オブジェクトを利用
 - ・ 高い性能
 - ・ 上のクラス・関数ポインタ・関数オブジェクトを受け取るためにテンプレートクラスを利用
 - ・ コンパイル時に静的にコード生成するため

FDPSの実装方針(2)

- ・ 並列化
 - ・ 分散メモリ環境(ノード間) : MPI
 - ・ 共有メモリ環境(ノード内) : OpenMP

FDPSの基本設計



ユーザーはC++の一部の知識を必要とする

サンプルコード(N体)

FDPSのインストール(ヘッダファイルをインクルードするだけ)

粒子データの定義
(C++のクラス)

粒子間の相互作用の定義
(C++の関数オブジェクト
または関数ポインタ)

メインルーチン(メイン
関数)の実装

大規模並列N体コードが
117行で書ける!

```
Listing 1 shows the complete code which can be actually
compiled and run, not only on a single-core machine but
also massively-parallel, distributed-memory machines such
as the full-node configuration of the K computer. The total
number of lines is only 117.

Listing 1: A sample code of N-body simulation
1 #include <particle_simulator.hpp>
2 using namespace PS;

3
4 class Nbody{
5 public:
6     F64    mass, eps;
7     F64vec pos, vel, acc;
8     F64vec getPos() const {return pos;}
9     F64    getCharge() const {return mass;}
10    void copyFromFP(const Nbody &in){
11        mass = in.mass;
12        pos = in.pos;
13        eps = in.eps;
14    }
15    void copyFromForce(const Nbody &out) {
16        acc = out.acc;
17    }
18    void clear() {
19        acc = 0.0;
20    }
21    void readAscii(FILE *fp) {
22        fscanf(fp,
23              "%Xlf%Xlf%Xlf%Xlf%Xlf%Xlf",
24              &mass, &eps,
25              &pos.x, &pos.y, &pos.z,
26              &vel.x, &vel.y, &vel.z);
27    }
28    void predict(F64 dt) {
29        vel += (0.5 * dt) * acc;
30        pos += dt * vel;
31    }
32    void correct(F64 dt) {
33        vel += (0.5 * dt) * acc;
34    }
35 };

36
37 template <class TPJ>
38 struct CalcGrav{
39     void operator () (const Nbody * ip,
40                      const S32 ni,
41                      const TPJ * jp,
42                      const S32 nj,
43                      Nbody * force) {
44         for(S32 i=0; i<ni; i++){
45             F64vec xi = ip[i].pos;
46             F64    ep2 = ip[i].eps
47                 * ip[i].eps;
48             F64vec ai = 0.0;
49             for(S32 j=0; j<nj; j++){
50                 F64vec xj = jp[j].pos;
51                 F64vec dr = xi - xj;
52                 F64    mj = jp[j].mass;
53                 F64    dr2 = dr * dr + ep2;
54                 F64    dri = 1.0 / sqrt(dr2);
55                 ai -= (dri * dri * dri
56
57     * mj) * dr;
58             }
59             force[i].acc += ai;
60         }
61     };
62 };

63
64 template<class Tpsys>
65 void predict(Tpsys &p,
66             const F64 dt) {
67     S32 n = p.getNumberofParticleLocal();
68     for(S32 i = 0; i < n; i++)
69         p[i].predict(dt);
70 }

71
72 template<class Tpsys>
73 void correct(Tpsys &p,
74             const F64 dt) {
75     S32 n = p.getNumberofParticleLocal();
76     for(S32 i = 0; i < n; i++)
77         p[i].correct(dt);
78 }

79
80 template <class TDI, class TPS, class TTFP>
81 void calcGravAllAndWriteBack(TDI &dinfo,
82                             TPS &ptcl,
83                             TTFP &tree) {
84     dinfo.decomposeDomainAll(ptcl);
85     ptcl.exchangeParticle(dinfo);
86     tree.calcForceAllAndWriteBack
87         (CalcGrav<Nbody>(),
88          CalcGrav<SPJMonopole>(),
89          ptcl, dinfo);
90 }

91
92 int main(int argc, char *argv[]) {
93     F32 time = 0.0;
94     const F32 tend = 10.0;
95     const F32 dtime = 1.0 / 128.0;
96     PS::Initialize(argc, argv);
97     PS::DomainInfo dinfo;
98     dinfo.initialize();
99     PS::ParticleSystem<Nbody> ptcl;
100    ptcl.initialize();
101    PS::TreeForForceLong<Nbody, Nbody,
102    Nbody>::Monopole grav;
103    grav.initialize(0);
104    ptcl.readParticleAscii(argv[1]);
105    calcGravAllAndWriteBack(dinfo,
106                            ptcl,
107                            grav);
108
109    while(time < tend) {
110        predict(ptcl, dtime);
111        calcGravAllAndWriteBack(dinfo,
112                                ptcl,
113                                grav);
114        correct(ptcl, dtime);
115        time += dtime;
116    }
117
118    PS::Finalize();
119    return 0;
120 }
```

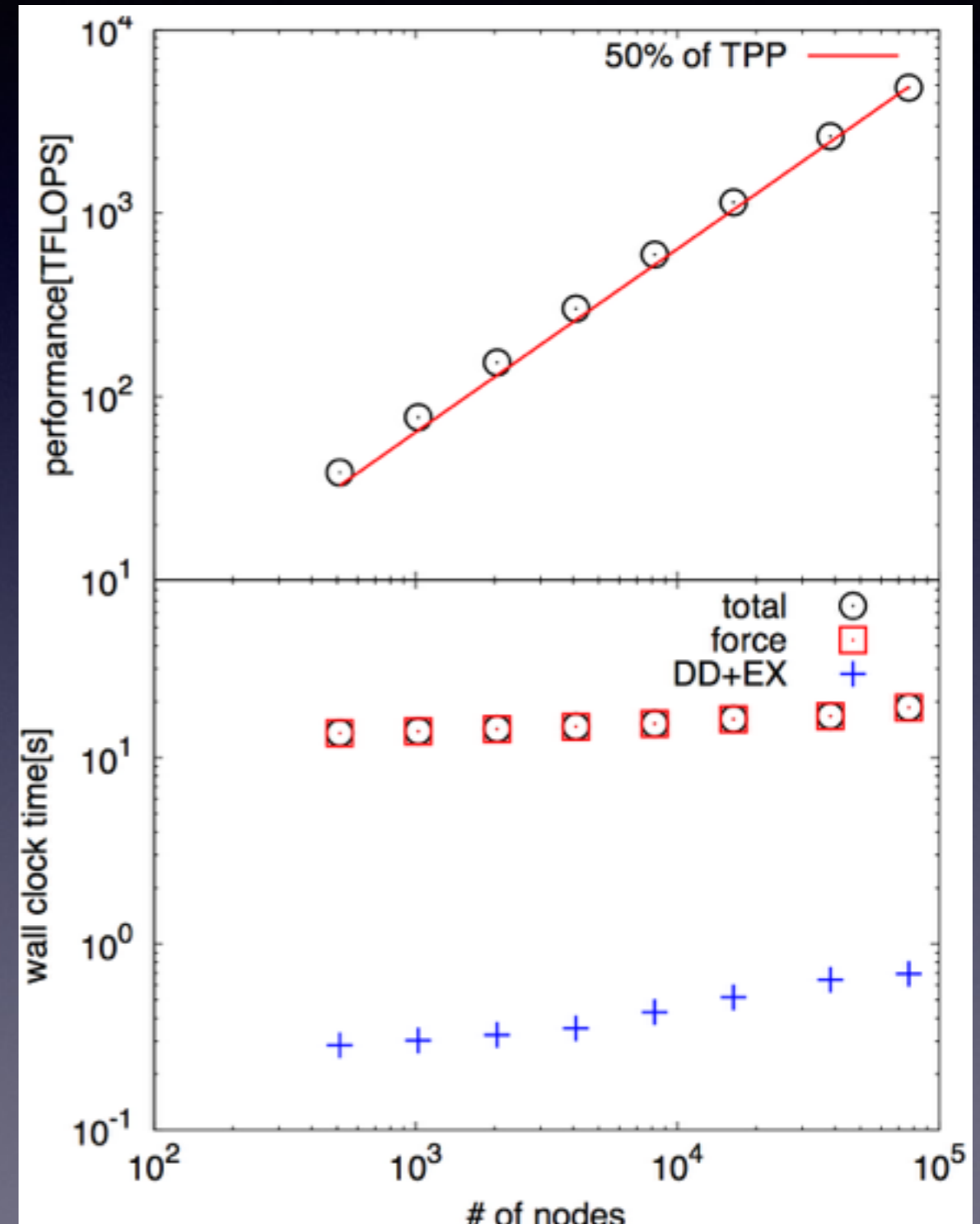
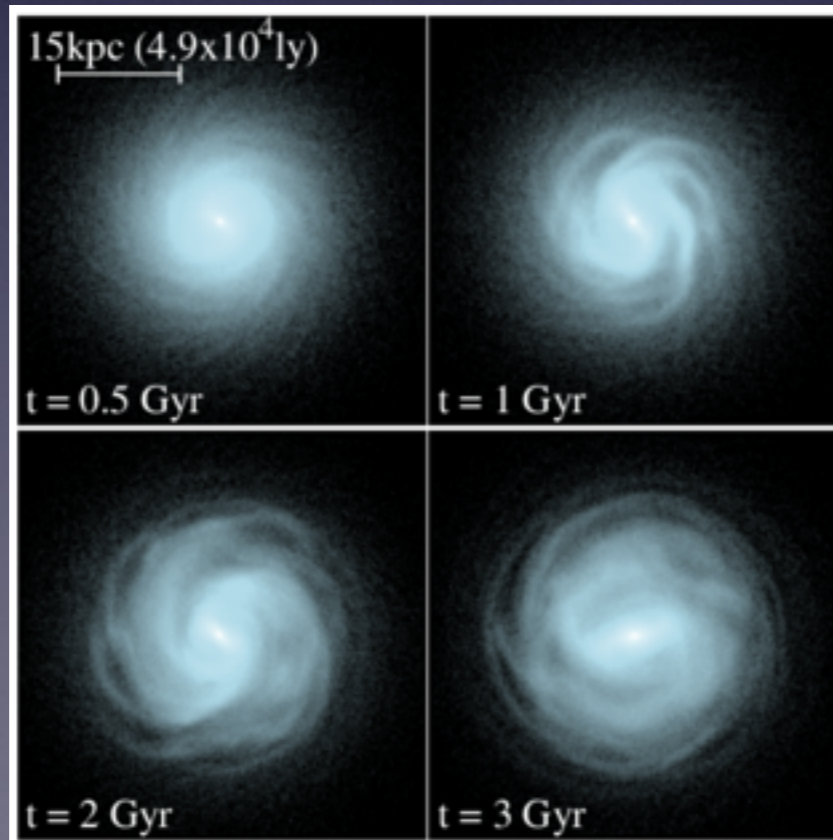
重要なポイント

- ・ ユーザーはMPIやOpenMPを考えなくてよい
- ・ 相互作用関数の実装について
 - ・ 2重ループ：複数の粒子に対する複数の粒子からの作用の計算
 - ・ チューニングが必要(FDPSチームに相談可)
 - ・ 除算回数の最小化
 - ・ SIMD演算器の有効利用

性能(N体)

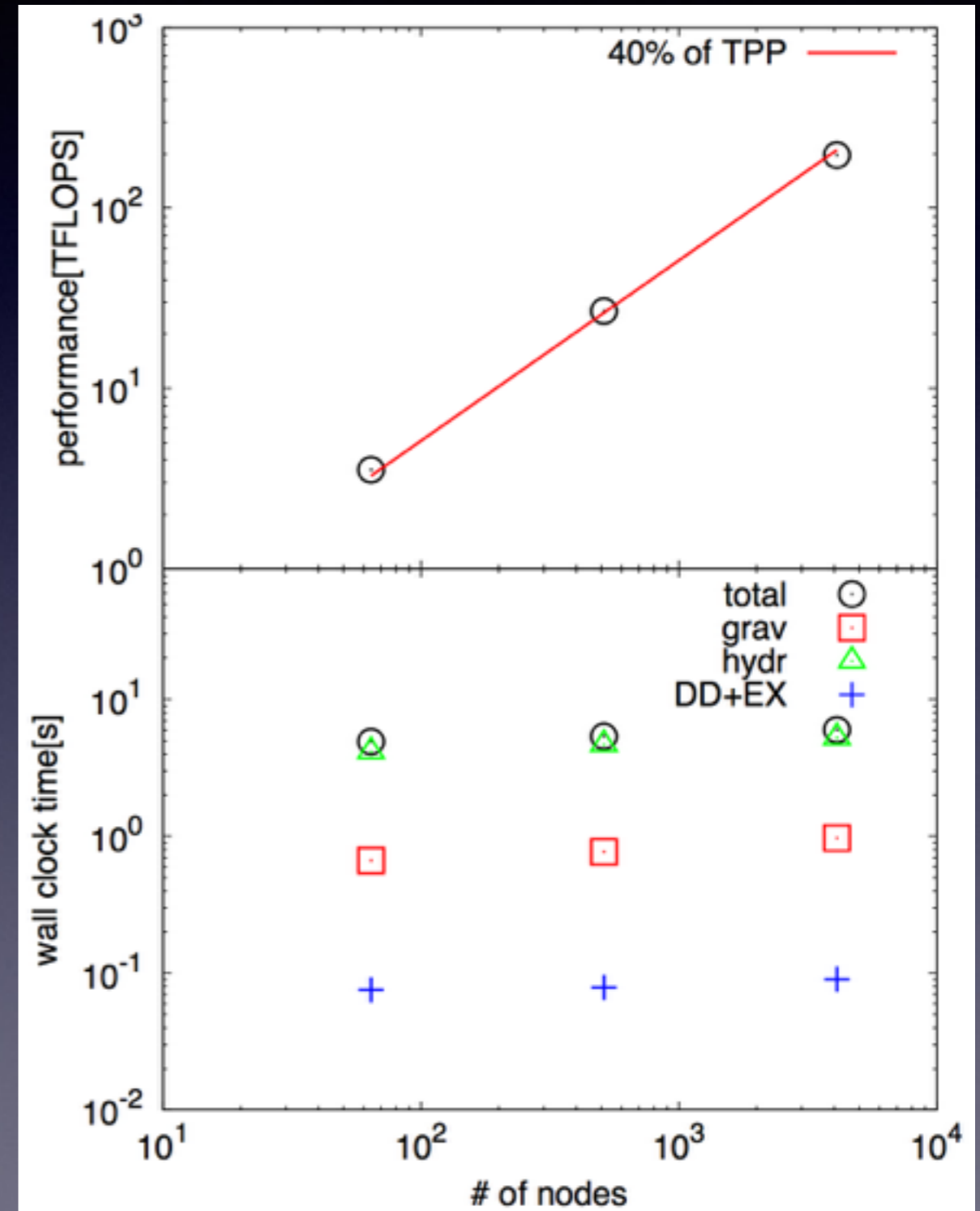
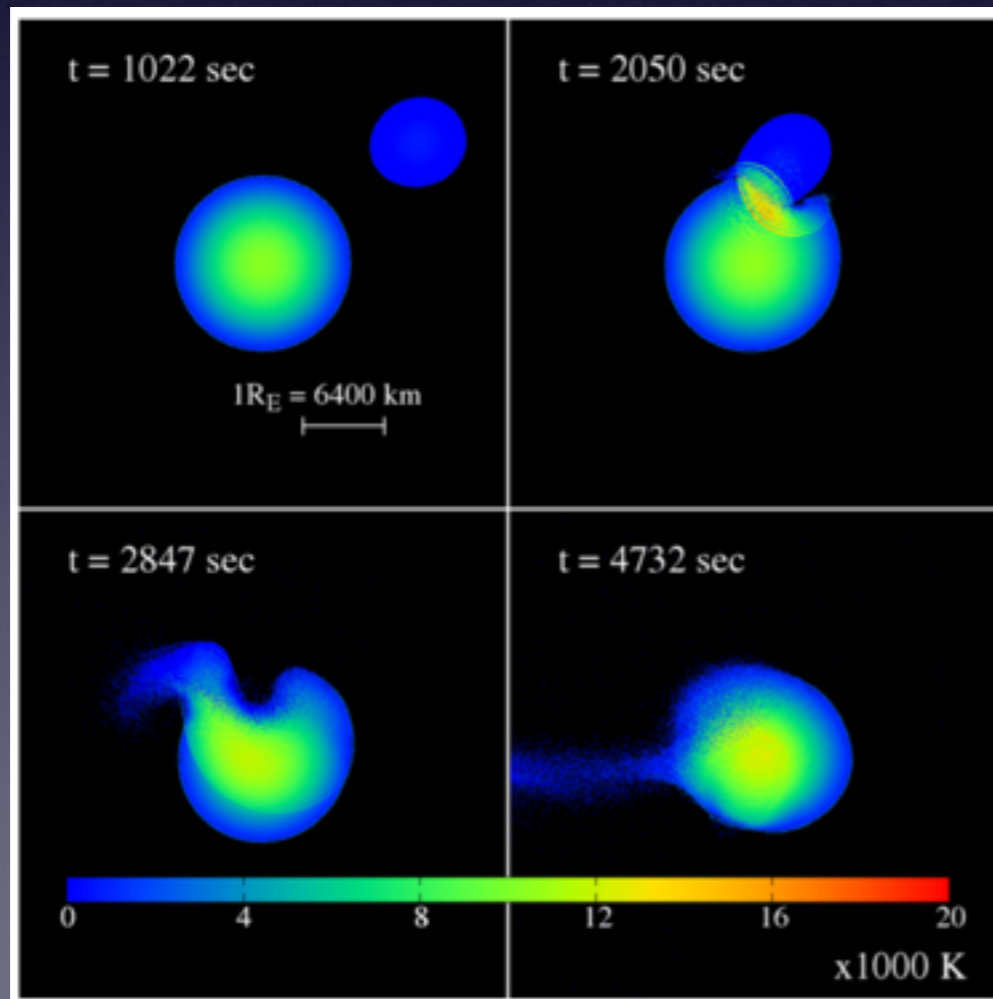
- ・ プラマーモデル
- ・ 粒子数: $2.1 \times 10^6 / \text{node}$
- ・ 精度: $\Theta = 0.4$ 四重極
- ・ 京コンピュータ

参考画像



性能 (SPH)

- ・ 巨大衝突シミュレーション
- ・ 粒子数: $3.1 \times 10^5 / \text{node}$
- ・ 京コンピュータ



まとめ

- ・ FDPSは大規模並列粒子シミュレーションコードの開発を支援するフレームワーク
- ・ FDPSのAPIを呼び出すだけで粒子シミュレーションを並列化
- ・ N体コードを117行で記述
- ・ 京コンピュータで理論ピーク性能の40、50%の性能を達成