

# Пакет расчётных программ лаборатории аэрофизических исследований МФТИ

Оптимизации методов и рефакторинг legacy кода

Докладчик:

Погорелов И.О.

(аспирант МФТИ, инженер ЦАГИ)



# ЛАФИ МФТИ

## Области интереса:

- ЛТП
- Устойчивость ПС
- Развитие возмущений ПС

## Состав:

- *Егоров И.В.*, д.ф.-м.н., член-корр РАН
- *Фёдоров А.В.*, к.ф.-м.н.
- *Устинов М.В.*, д.ф.-м.н.
- *Новиков А.В.*, д.ф.-м.н.
- *Чувахов П.В.*, д.ф.-м.н.
- *Образ А.О.*, к.ф.-м.н.
- *Пальчековская Н.В.*, к.ф.-м.н.



# Что в пакете? Основной солвер

- Близкий родственник HSFLOW
- Решение задач транс- и сверхзвуковой газовой динамики
- NSE, RANS, Химия, 2D- и 3D- задачи
- Структурированные сетки
- Неявный метод конечных объёмов 2-го порядка
- Работа на супер-ЭВМ

# Что в пакете? Вспомогательные утилиты

## **... для работы с сетками:**

Разбиение сетки на зоны, слияние зон, преобразование 2D -> 3D, извлечение сечений, выделение скачков, ...

## **... для работы с полями:**

Интерполяция, сложение/вычитание, расчёт интегральных характеристик ( $C_x$ ,  $C_y$ ,  $C_f$ , ...), ...

## **... для солвера:**

Анализ логов, генерация настроек, отправка задачи в slurm

## **И библиотеки python:**

pylibcgns, pyhsfcgns

# Что в пакете? Код устойчивости

- Расчёт неустойчивых мод погранслоя
- Выделение неустойчивых мод из DNS
- $\epsilon$ -N метод
- Генерация источников турбулентности для уравнений RANS

# Рефакторинг. Возникновение legacy кода

Солвер имеет длинную историю:

– **Fortran66** (1980-90-е)

→ Построчно переписан на **C** (1990-2000-е)

→ Плавный переход на **C++** (2000-10-е)

# Рефакторинг. Тяжёлое наследие 90-х

```
static int  
lu, lux1, lux1y1, lux1y2, lux1z1, lux1z2 /*, ... */;
```

← Непонятные названия  
переменных Fortran – style

```
extern int *data, *b;
```

↙ Обилие глобальных переменных

```
if( condition1 )  
    goto L_calcE2;
```

```
for (int *a = data; *a > 0; ++a)  
    if ( a == b )  
        goto L_calcE2;
```

```
// ...
```

```
goto L_useE2;
```

```
L_calcE2:  
    // ...
```

```
L_useE2:  
    // ...
```

Обилие запутанных GOTO



# Рефакторинг. *Почти* повторяющийся код

Метод конечного объёма:

- Рассчитать потоки через левую стенку ячейки
- --//-- через правую
- Верхнюю, нижнюю, заднюю, переднюю
- То же самое для 2D

Итого:

10 (!) почти одинаковых участков  
с точностью до оси и смещения

# Рефакторинг. Разбиение на функции

Выделить повторяющийся код в функцию – классическое решение

**Функции расчёта потоков требуются:**

1. Индекс ячейки
2. Обозначение грани ячейки:  $[x, y, z] \times [+,-]$

## Проблемы

Накладные расходы на вызовы

Индексы в схемах

**Производительность**

# Рефакторинг. Параметры времени компиляции

## Шаблоны + *inline* функции

- Шаблоны позволяют задавать грань
- *inline* функции предотвращают оверхед на вызовы

## *constexpr*

- Позволяет не пересчитывать одно и то же

## *const &*

- Помогает компилятору в оптимизации

```
// axis = [X, Y, Z], edge = [+,-]
template<char axis, char edge>
void get_flux(const Tindex &index, ...)
{ /* ... */ }
```

```
template<char axis>
void get_flux_diff(const Tindex& idx, ...)
{
    get_flux<axis, '->(idx)
        - get_flux<axis, '+>(idx);
}
```

# Рефакторинг. Кэширование индексов

Примерный вид схем для расчёта производных:

$$du\_dx = U[\text{get\_index}(i+1, j, k)] - U[\text{get\_index}(i, j, k)];$$

$$du\_dy = U[\text{get\_index}(i, j+1, k)] - U[\text{get\_index}(i, j, k)];$$

$$du\_dz = U[\text{get\_index}(i, j, k+1)] - U[\text{get\_index}(i, j, k)];$$

Проблемы:

Вычисление индекса зависит от направления сеточной линии

Постоянные пересчёты

Решение:

Шаблонный кэш индексов

# Рефакторинг. Кэширование индексов

```
struct TIdxsCache {
```

```
    static constexpr int stencil_size = 3*3*3;  
    int idxs[stencil_size];
```

```
    constexpr int mempos(int di, int dj, int dk) const {  
        // ...  
        return index_in_idxes;  
    }
```

```
    void init(const Tindex &idx) { /*fill idxs array*/ }
```

```
#define CHOOSE_3D(axis0) \  
    template<char axis> \  
    typename std::enable_if<axis==axis0, int>::type
```

```
    CHOOSE_3D('X')  
    get(int d0, int d1, int d2) const  
    { return idxs[mempos(d0, d1, d2)]; }  
    CHOOSE_3D('Y')
```

```
    get(int d0, int d1, int d2) const  
    { return idxs[mempos(d2, d0, d1)]; }  
    CHOOSE_3D('Z')
```

```
    get(int d0, int d1, int d2) const  
    { return idxs[mempos(d1, d2, d0)]; }  
#undef CHOOSE_3D
```

```
};
```

← Массив для кэша индексов  
Относительная индексация

← *constexpr* – положение  
индекса в кеше

← Считаем индексы единожды

← SFINAE\* – компилируется только вариант  
функции `get()` для нужной оси

\*Substitution Failure Is Not An Error

← Просто меняем оси местами

# Рефакторинг. Кэширование индексов

## Вычисление производной

```
template<char axis>
inline double derivative1(const TIdxsCache &c) {
    return u[c.get<axis>(1,0,0)] - u[c.get<axis>(0,0,0)];
}
```

## Вычисление производных по осям параметризовано!

```
TIdxsCache c;
c.init(idx);
double du_dx = derivative1<'X'>(c);
double du_dy = derivative1<'Y'>(c);
double du_dz = derivative1<'Z'>(c);
```



Более удобный код при нулевом overhead'e!



# Оптимизация расчётных методов

Методом Ньютона решаются сеточные уравнения

$\vec{f}(\vec{u}) = 0$  на каждом временном шаге:

1. Начальное приближение  $\vec{u}_{k=0} = \vec{U}$  ← Чем точнее – тем лучше

2. Матрица Якоби  $J_{ij} = \frac{\delta f_i}{\delta u_j}$  ← ~ 50% времени

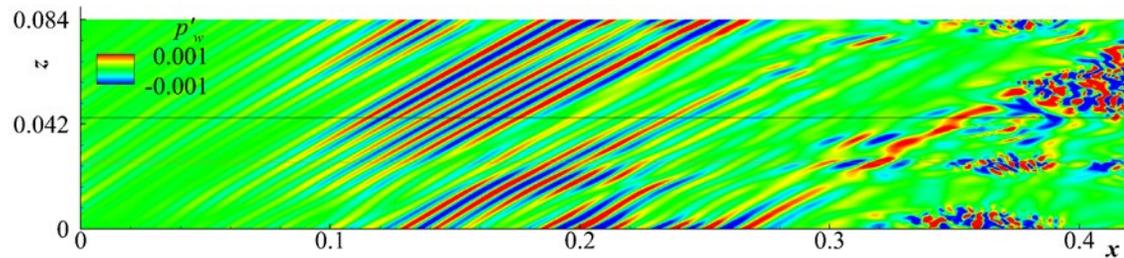
3. Решение СЛАУ  $J \Delta u_k = -\vec{f}(\vec{u}_k)$

4.  $\vec{u}_{k+1} = \vec{u}_k + \Delta u_k$

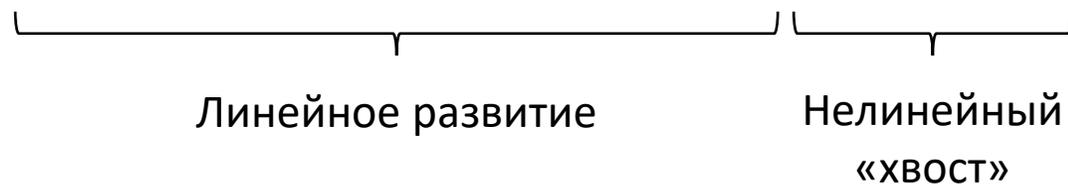
5. До сходимости  $\|\Delta u_k\| < \varepsilon$  переходить к (2) или (3)

# Оптимизация методов. «Ленивый» расчёт матрицы Якоби

Типичная задача содержит линейную стадию



Возмущения давления на поверхности крыла\*



- ⇒ матрица Якоби изменяется слабо
- ⇒ Пересчёт раз в N шагов
- ⇒ Ускорение 45% (N = 10) !!!

# Оптимизация методов. Начальное приближение

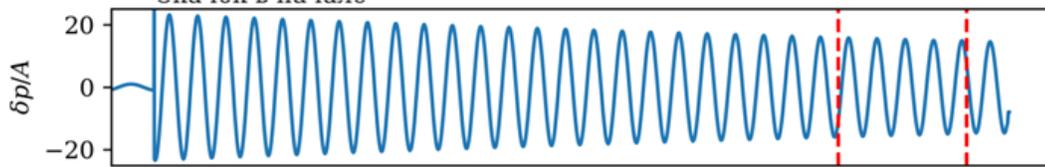
- Меньше итераций — меньше время расчёта
- Точнее начальное приближение — меньше итераций
- $\Rightarrow$  Точнее приближение — быстрее расчёт

Используется полином. экстраполяция по полям на предыдущих шагах

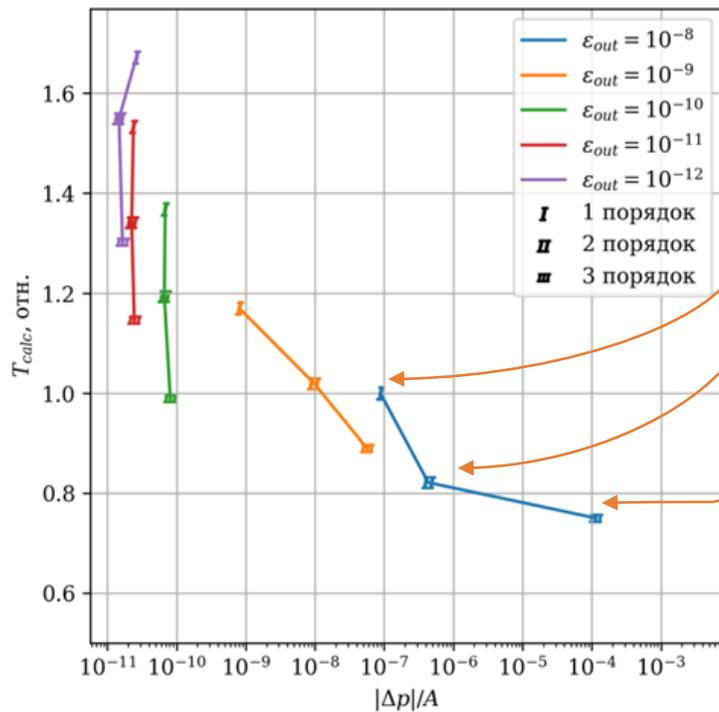
Корректно, если  $\vec{u}(t)$  непрерывна.

Численная вязкость размывает скачки, поэтому корректность не нарушается.

# Оптимизация методов. Начальное приближение



Тестовая задача — прохождение звука через сильный скачок



Экстраполяция увеличивает ошибку!

- Точность определяется по *худшей* ячейке
- Худшие ячейки – нелинейные
- В линейных областях точность избыточна
- Экстраполяция «уравнивает» все области
- Растут ошибки во всём поле

# Оптимизация методов. Итоги

## CFD Weekend - 2016

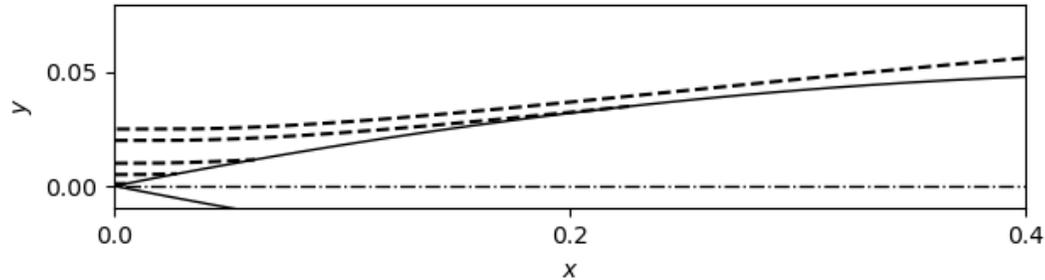
- 250 млн узлов
- Сетка 5.6 Гб, поле 9.3 Гб
- Кластер Flowmodellium МФТИ
- **1152** процессорных ядра

## CFD Weekend - 2023

- 256 млн узлов
- Сетка 6 Гб, поле 10 Гб
- Кластер Flowmodellium МФТИ
- **384** процессорных ядра

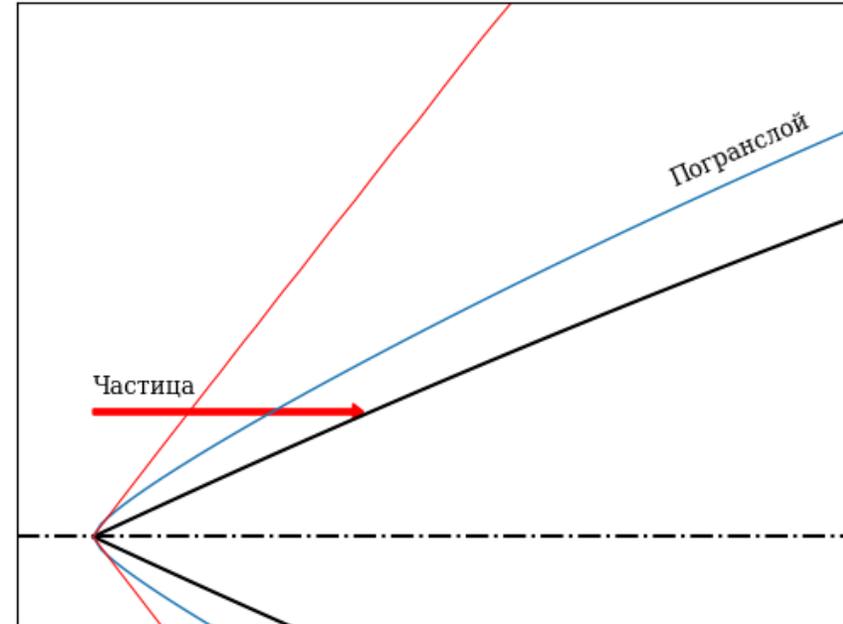
3-х кратное ускорение!

# Расчёт возмущений, порождённых частицей



- «Чечевичный» профиль. Длина 5 м, толщина 5%, 10%
- Стандартная атмосфера, 20 км
- $M = 3$
- $Re_L = 27$  млн
- Референс – *Aerion AS2*

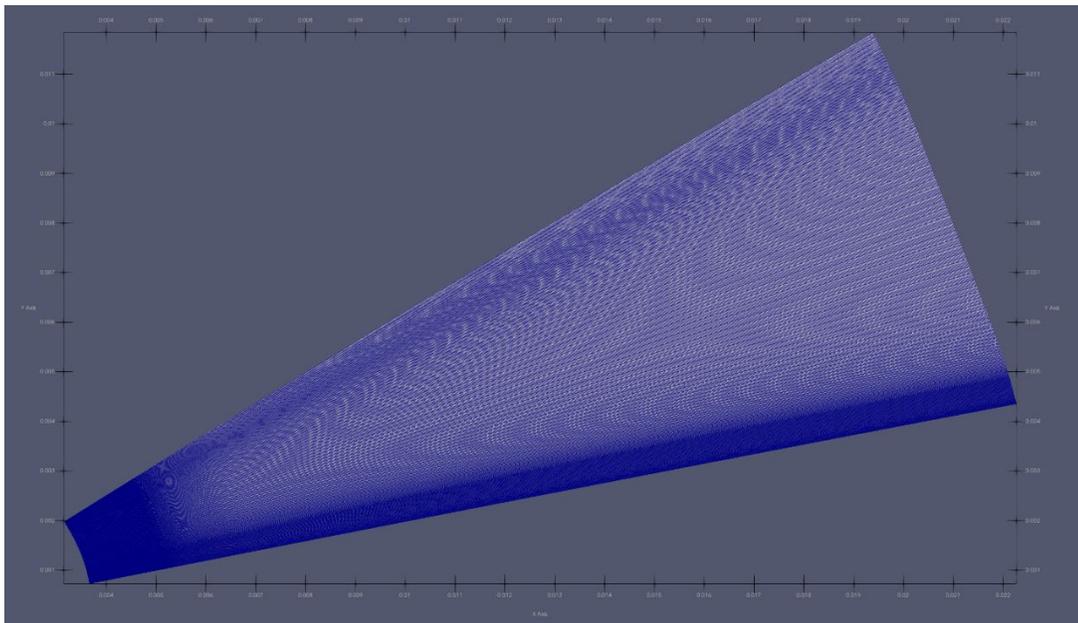
- Радиус частицы 10 мкм
- Плотность 1 г/см<sup>3</sup>
- Покоится отн. набегающего потока
- После удара о пов-ть исчезает
- Удар при  $x = 0.005$  (10% профиль)
- ... при  $x = 0.05$  (5% профиль)



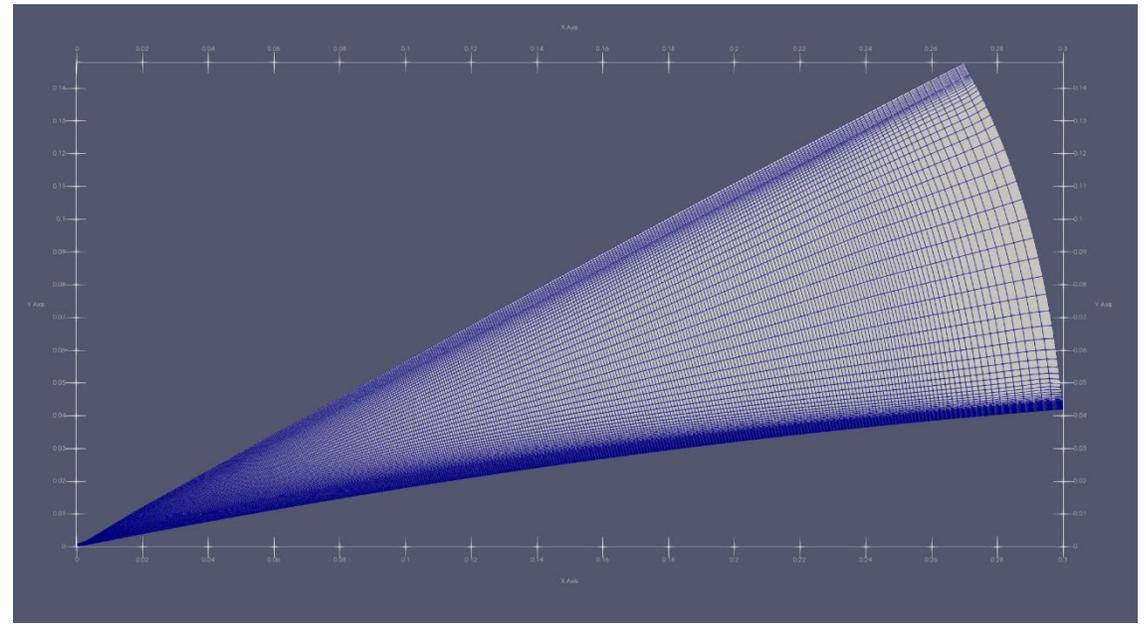
# Расчёт возмущений. Сетка для 10% профиля

- Три части.
- Носовая – 2D, 77 тыс. узлов
- Средняя – шаг по X  $10^{-7}$
- Дальняя – шаг по X  $10^{-5}$
- Перенос возмущений узел-в-узел

Средняя сетка:  
1916x285x121 (66 млн)



Дальняя сетка:  
4896x285x121 (169 млн)

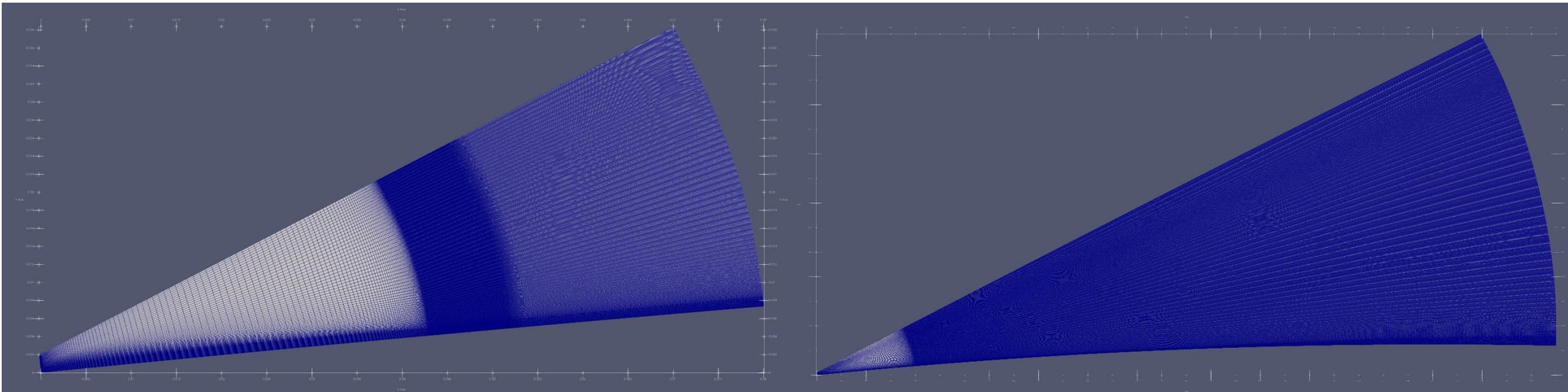


# Расчёт возмущений. Сетка для 5% профиля

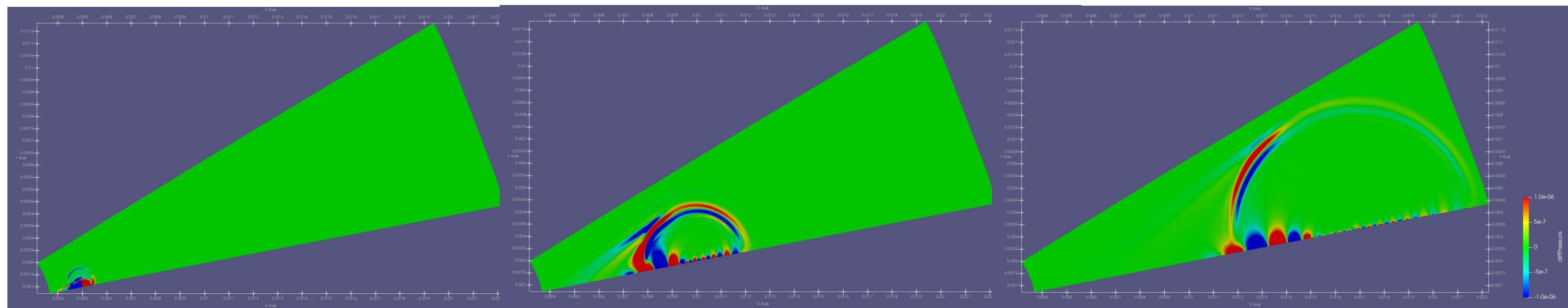
- Две части.
- Носовая – шаг по X  $10^{-7}$
- Дальняя – шаг по X  $10^{-5}$
- Перенос возмущений узел-в-узел

Носовая сетка:  
1892x278x101 (56 млн)

Дальняя сетка:  
9106x278x101 (256 млн)



# Расчёт возмущений. Результат для 10% профиля



Удар частицы о поверхность



Выделение 1-й моды



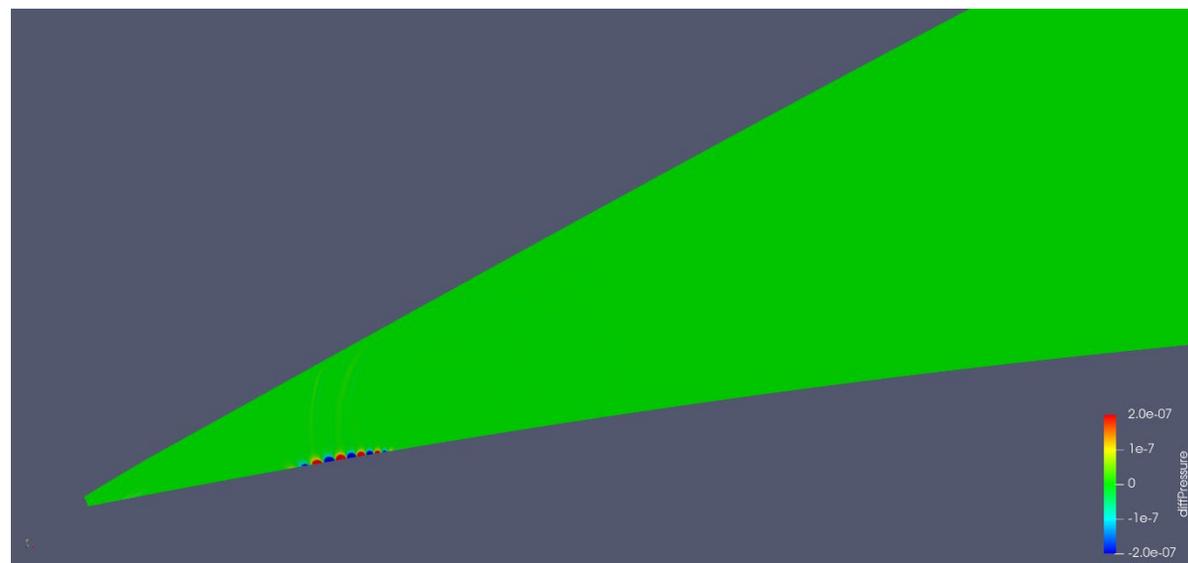
Развитие волнового пакета



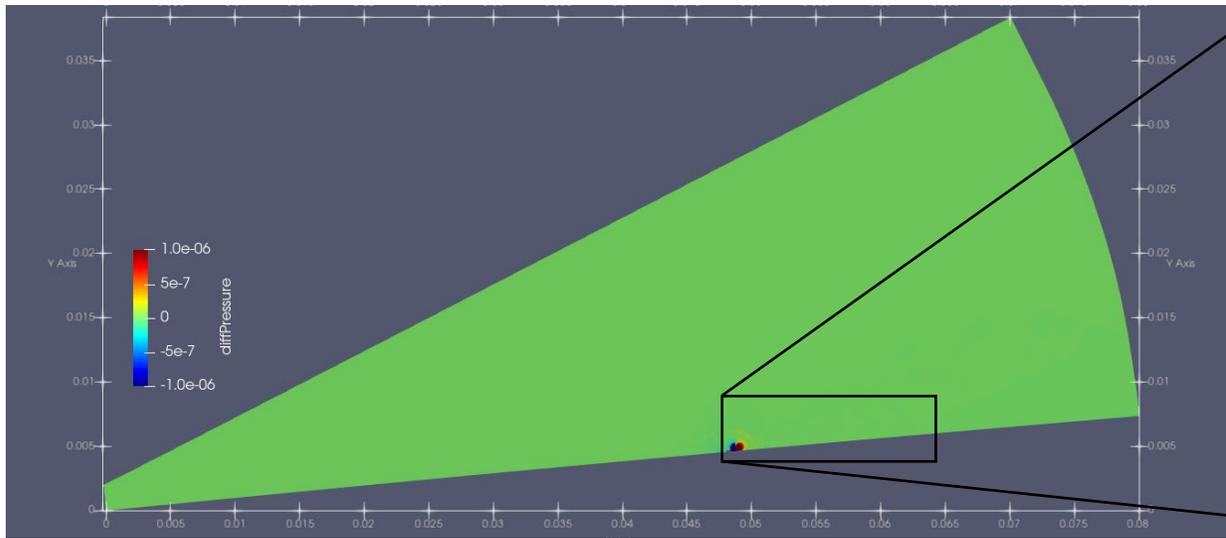
Перенос возмущений на 3-ю сетку



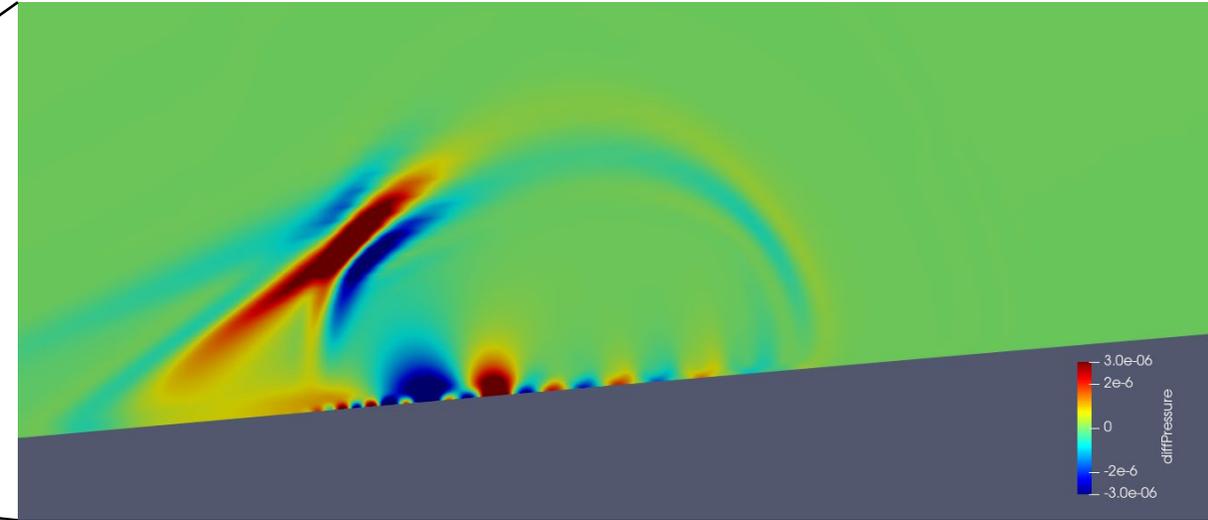
Постепенное затухание волнового пакета



# Расчёт возмущений. Результат для 5% профиля



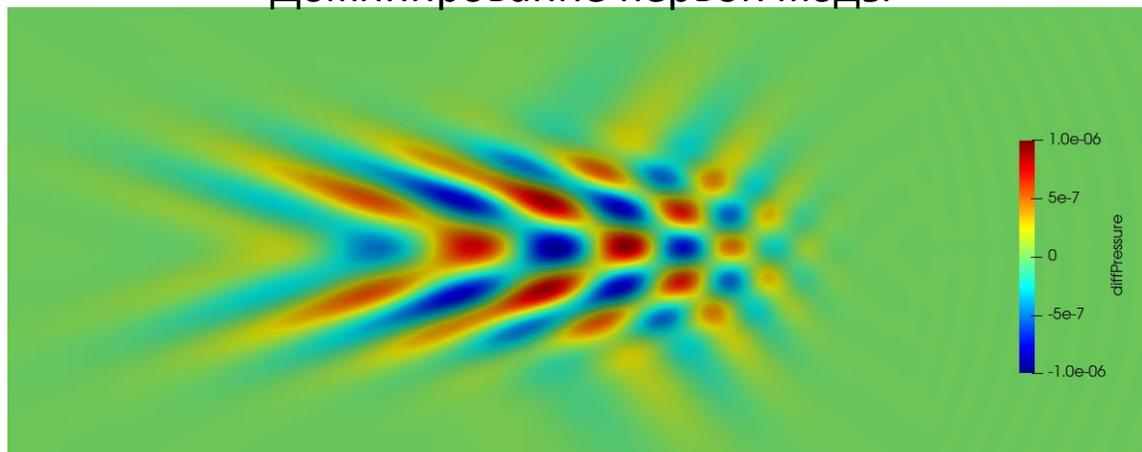
Удар частицы о поверхность



Выделение 1-й моды



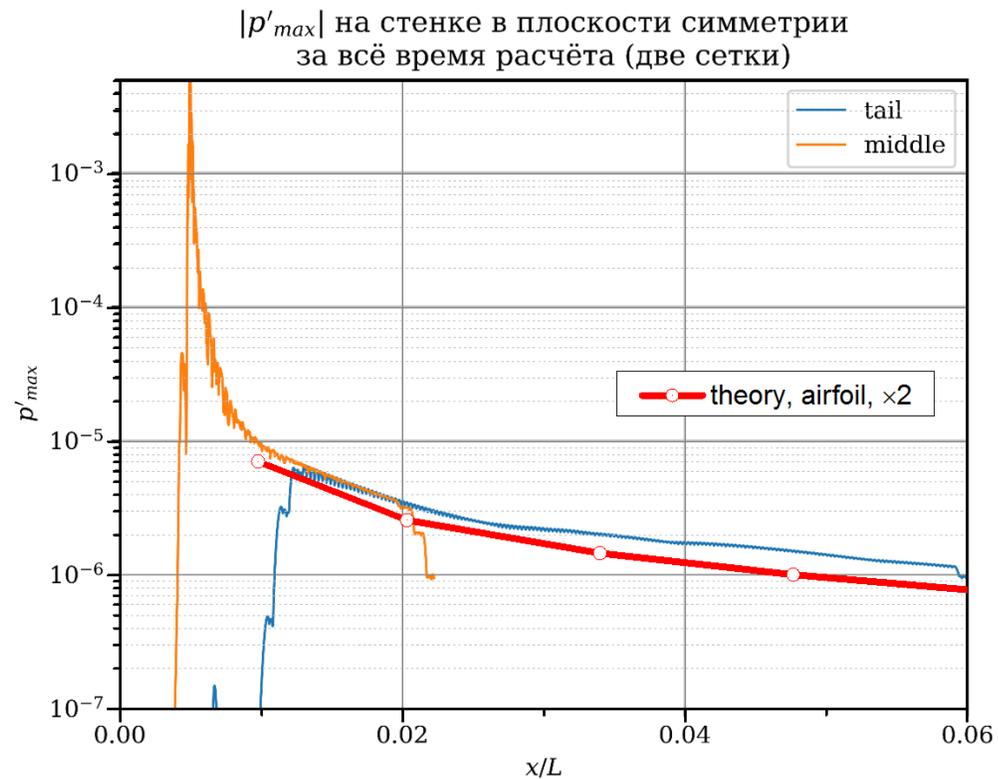
Доминирование первой моды



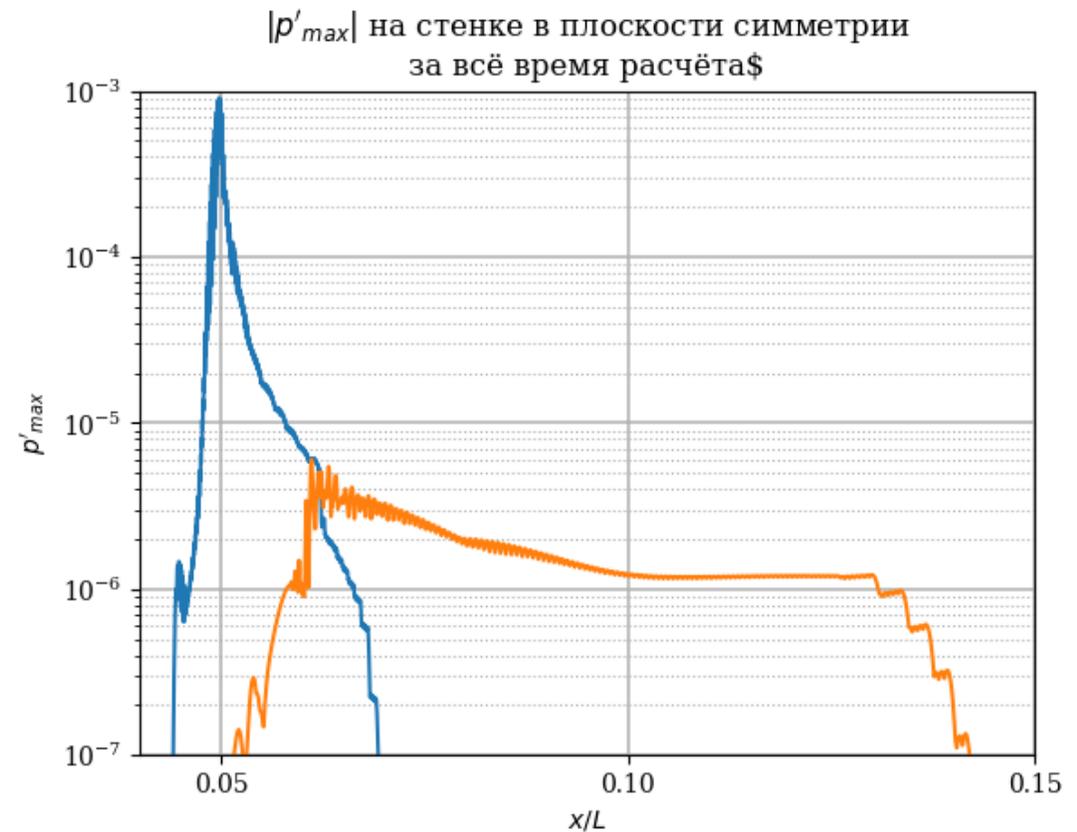
В процессе расчёта...

# Расчёт возмущений. Сравнение с теорией

## Профиль 10%



## Профиль 5%



# Пакет расчётных программ лаборатории аэрофизических исследований МФТИ

## Оптимизации методов и рефакторинг legacy-кода

Докладчик:

Погорелов И.О.

(аспирант МФТИ, инженер ЦАГИ)

