

CUDA版FDPS

- FDPS Ver.9からTree/相互作用リスト構築など全てNvidiaのGPUで計算できるようになる。
- FP, EP, SPの配列がGPUのデバイスメモリに載る.
 - GPUでtree作成、相互作用リスト作成可能

Single GPUの計算の流れ

ホスト

- ParticleSystemで初期条件を生成

粒子を転送

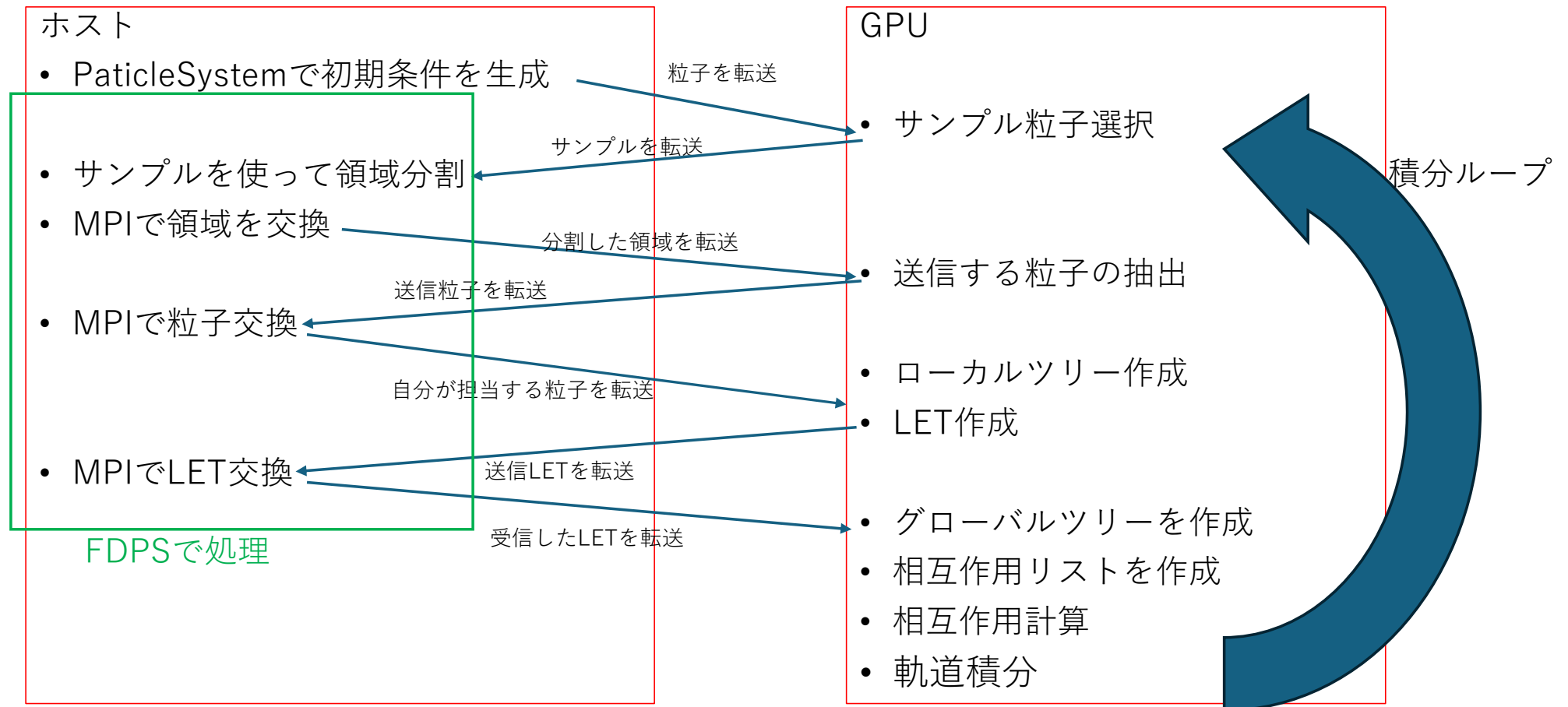
GPU

- ローカルツリー作成
- グローバルツリーを作成
- 相互作用リストを作成
- 相互作用計算
- 軌道積分

積分ループ

GPU内で軌道積分のループが完結する

multi GPUの計算の流れ



プログラムの主な変更点

- FP, EP, SPのメンバ関数にPS_HOST_DEVICEをつける
 - PS_HOST_DEVICEをつける事でGPU上で動作するようになる.
- 名前空間をPSからPS_CUDAに変更する.
 - PS_CUDA::decomposeDomainAll
 - PS_CUDA::exchangeParticle
 - PS_CUDA::calcForceAllAndWriteBack
- 相互作用カーネルはVer.9用に変更
- FPの軌道積分
 - GPUで行う : ParticleSystem::getDevicePointer()によりデバイスポインタを取得して軌道積分
 - ホストで行う : ParticleSystem::d2h()でGPUのFPの情報をホスト側にコピーする。軌道積分後ParticleSystem::h2d()でホストのFPの情報をGPUに転送

コンパイル方法

- 以下のコンパイルオプションをつける
 - -DPARTICLE_SIMULATOR_ENABLE_CUDA
 - CUDAライブラリの有効か
 - -x cu
 - 入力ファイルを.cuファイルとして解釈
 - --extended-lambda
 - ラムダ関数をデバイスコードで使える
 - -ccbin \$(CXX)
 - C++部分のコンパイルに使うコンパイラを指定

コンパイル例

```
nvcc -DPARTICLE_SIMULATOR_ENABLE_CUDA -ccbin mpicxx -x cu --extended-lambda nbody.cpp
```

重力N体の例(粒子クラスの定義)

```
class FP{  
    PS::F64vec pos;  
    PS::F64vec vel;  
    PS::F64vec getPos();  
    PS::F64vec getCharge();  
    PS::F64vec clear();  
};
```

```
class FP{  
    PS::F64vec pos;  
    PS::F64vec vel;  
    PS_HOST_DEVICE PS::F64vec getPos();  
    PS_HOST_DEVICE PS::F64vec getCharge();  
    PS_HOST_DEVICE PS::F64vec clear();  
};
```

重力N体の例(相互作用関数)

```
struct GravityOnCPU {
    static inline PS::F32 eps2 = 1.0f / (64.0f * 64.0f);
    template <class Tforce, class Tepi, class Tepj>
    void operator()(const Tepi * epi, const PS::S32 n_epi,
                   const Tepj * epj, const PS::S32 n_epj,
                   Tforce * force) {
        for(PS::S32 i = 0; i < n_ip; i++){
            PS::F64vec xi = ep_i[i].getPos();
            PS::F64vec ai = 0.0;
            PS::F64 poti = 0.0;
            for(PS::S32 j = 0; j < n_jp; j++){
                PS::F64vec rij = xi - ep_j[j].getPos();
                PS::F64 r3_inv = rij * rij + eps2;
                PS::F64 r_inv = 1.0/sqrt(r3_inv);
                r3_inv = r_inv * r_inv;
                r_inv *= ep_j[j].getCharge();
                r3_inv *= r_inv;
                ai -= r3_inv * rij;
                poti -= r_inv;
            }
            force[i].acc += ai;
            force[i].pot += poti;
        }
    }
};
```

```
struct GravityOnGPU {
    static inline PS::F32 eps2 = 1.0f / (64.0f * 64.0f);
    template <class Tforce, class Tepi, class Tepj, class Tspj>
    void operator()(Tforce* force, const PS::S32* id_walk,
                   const PS::S32 n_epi, const Tepi* epi,
                   const Tepj* epj, const PS::S32* adr_epj,
                   const PS::S32* n_epj, const PS::S32* n_disp_epj,
                   const Tspj* spj, const PS::S32* adr_spj,
                   const PS::S32* n_spj, const PS::S32* n_disp_spj) {
        if (n_epi_tot <= 0) return;
        constexpr PS::S32 n_thr = 256;
        const PS::S32 n_blk = (n_epi + n_thr - 1) / n_thr;
        KernelGravity_1PctlPerThread<<<n_blk, n_thr>>>
        (force, id_walk, epi, n_epi, epj, n_disp_epj, adr_epj,
         spj, n_disp_spj, adr_spj, eps2);
    }
};
```

重力N体の例(メイン関数)

```
int main(){
    PS::ParticleSystem sys;
    // 初期条件
    sys[0].mass = 1/N;
    // ...

    PS::DomainInfo dinfo;
    dinfo.decomposeDomainAll();
    sys.exchangeParticle();
    PS::TreeForForce tree;
    tree.calcForceAllAndWriteBack();
    update(sys); // 軌道積分
}
```

```
int main(){
    PS_CUDA::ParticleSystem sys;
    // 初期条件
    sys[0].mass = 1/N; // sys[]はホストメモリを指す
    //...
    sys.h2d(); // ホストからGPUへ転送

    PS_CUDA::DomainInfo dinfo;
    dinfo.decomposeDomainAll();
    sys.exchangeParticle();
    PS_CUDA::TreeForForce tree;
    tree.calcForceAllAndWriteBack();
    update_dev(sys); //軌道積分.
}
```

重力N体の例(メイン関数)

```
int main(){
    PS::ParticleSystem sys;
    // 初期条件
    sys[0].mass = 1/N;
    // ...

    PS::DomainInfo dinfo;
    dinfo.decomposeDomainAll();
    sys.exchangeParticle();
    PS::TreeForForce tree;
    tree.calcForceAllAndWriteBack();
    update(sys); // 軌道積分
}
```

```
int main(){
    PS_CUDA::ParticleSystem sys;
    // 初期条件
    sys[0].mass = 1/N; // sys[]はホストメモリを指す
    //...
    sys.h2d(); // ホストからGPUへ転送

    PS_CUDA::DomainInfo dinfo;
    dinfo.decomposeDomainAll();
    sys.exchangeParticle();
    PS_CUDA::TreeForForce tree;
    tree.calcForceAllAndWriteBack();
    update_dev(sys); //軌道積分.
}
```

重力N体シミュレーション(軌道積分)

```
void update(sys){
    for(int i=0; i<n; i++){
        sys[i].vel += sys[i].acc*dt;
        sys[i].pos += sys[i].vel*dt;
    }
}
```

- ホストで積分

```
void update_dev(sys){
    sys.d2h();
    for(int i=0; i<n; i++){
        sys[i].vel += sys[i].acc*dt;
        sys[i].pos += sys[i].vel*dt;
    }
    sys.h2d();
}
```

- GPUで積分

```
void update(sys){
    FP * pdev = sys.getDevicePointer();
    PS::S32 nthr = 256;
    PS::S32 nblk = (n+nthr-1) / nthr;
    update_kernel<<<nblk, nthr>>>(pdev);
}

__global__ update_kernel(FP* pdev){
    PS::S32 i= blockIdx.x * blockDim.x + threadIdx.x;
    pdev[i].vel += pdev[i].acc*dt;
    pdev[i].pos += pdev[i].vel*dt;
}
```