

当我们仰望星空

——并行计算星系模拟

●●★ 敬请欣赏，宇宙中天体的舞蹈 ★●●

从前，搬个小板凳
在那片夜空下仰望天空
如今，借助并行计算的力量
我们重现宇宙的奇妙与壮丽

PB21071489
黄俊善



目 录

[01]

背景与思路

Background

[02]

三种方法

Three Algorithms

[03]

比较分析

Comparison

[04]

结论

Conclusion

[01]

最终性能

GPU占用

95%+

20000规模加速比

42914倍

GPU功耗占用

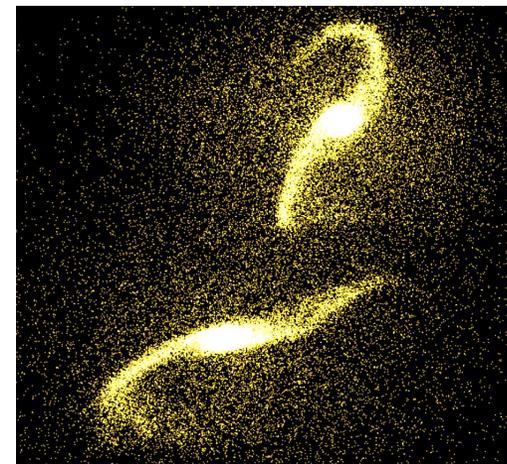
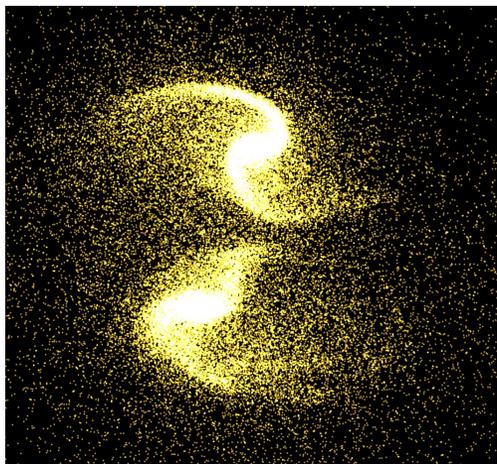
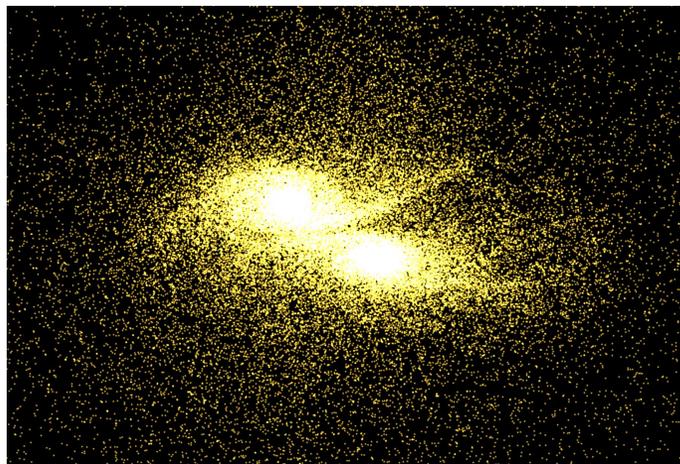
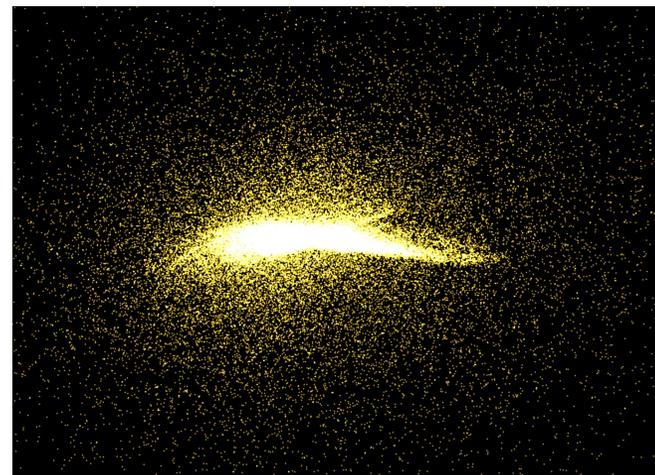
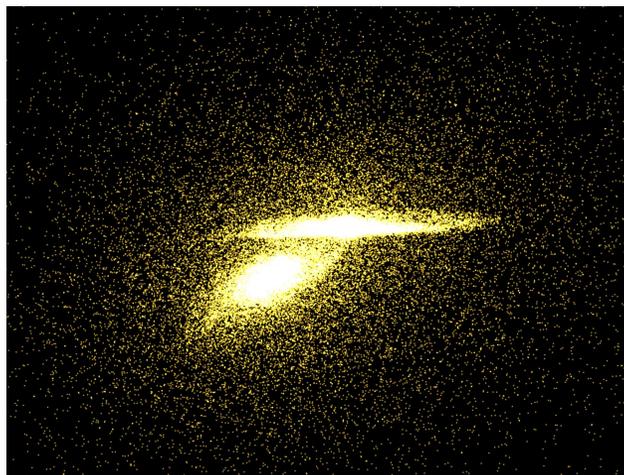
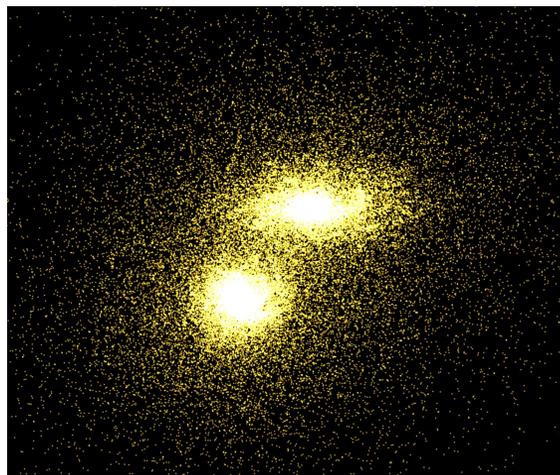
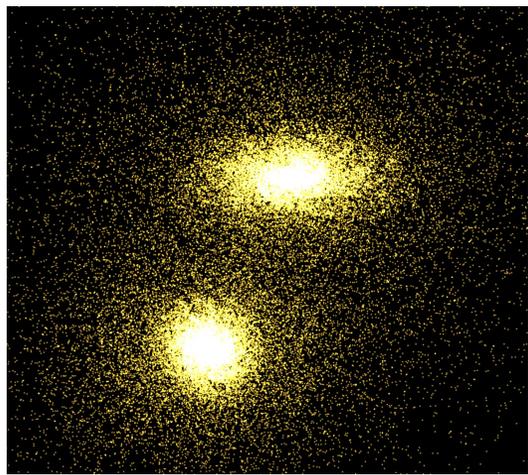
99%+

80000规模加速比

55039倍

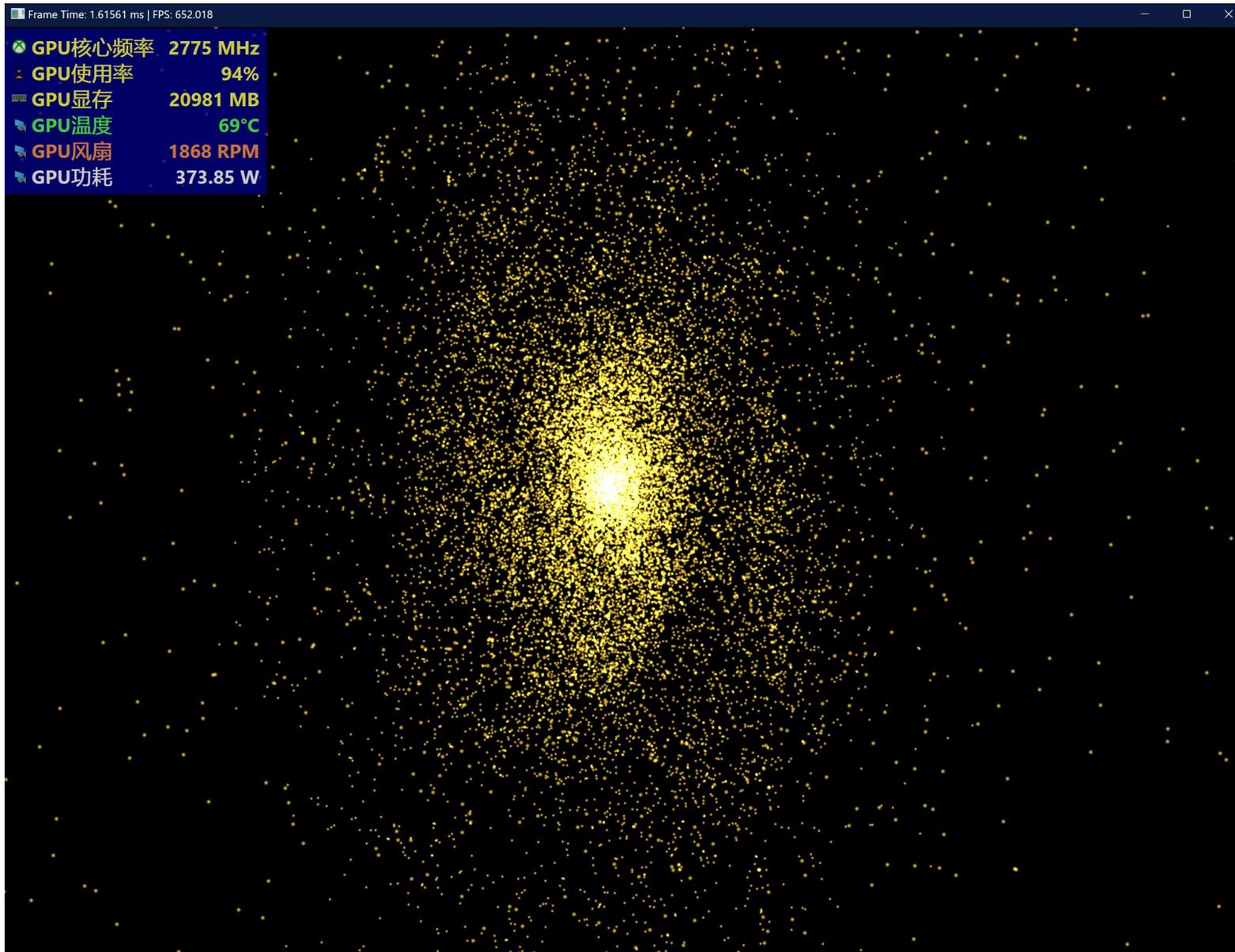
[01]

效果展示



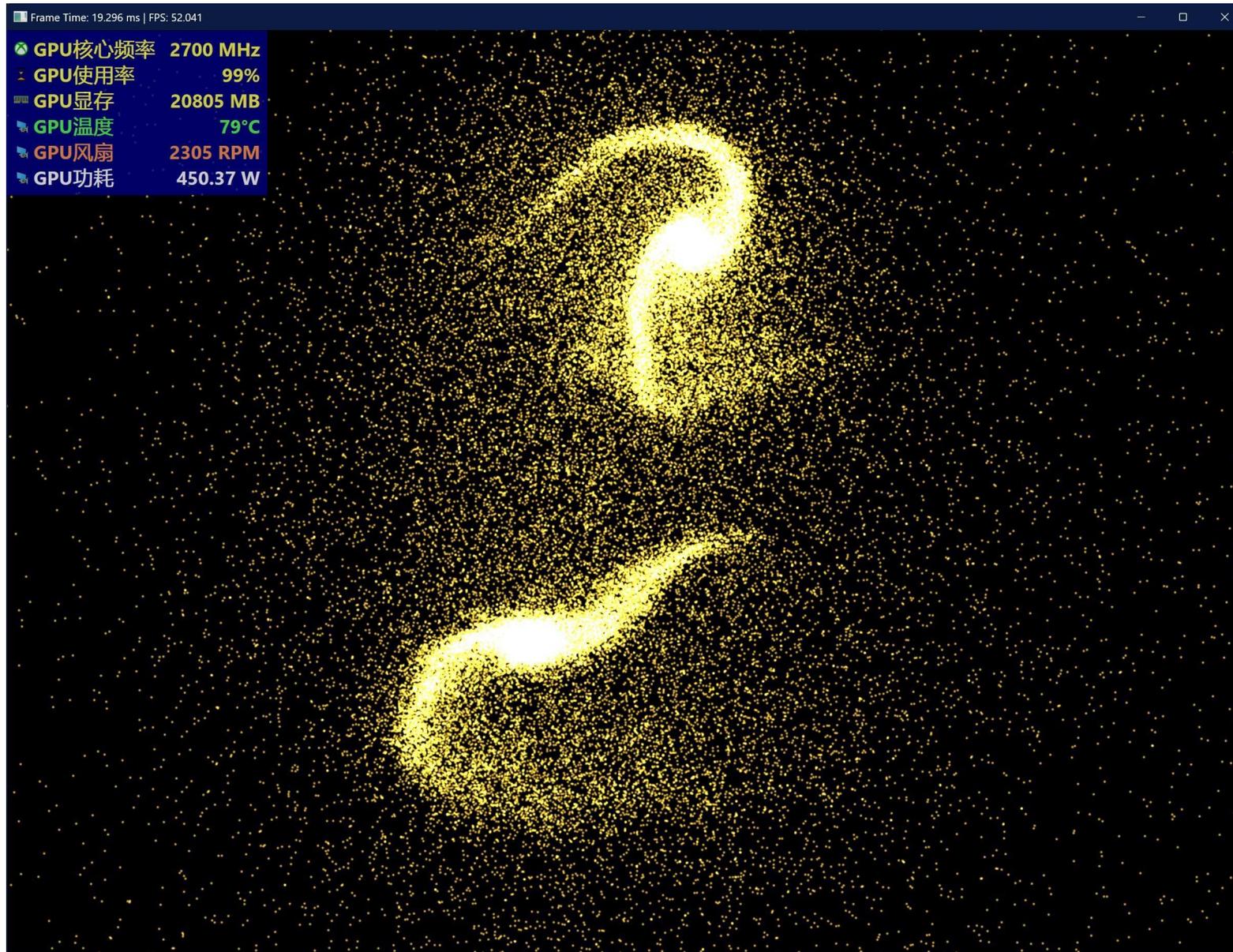
[01]

效果展示



[01]

效果展示



[Part 01]

背景与思路



[01]

宇宙，
如此壮丽



[01]

所有的所有，都来自于

$$\vec{F}_G = G \cdot \frac{M_1 M_2}{r^3} \cdot \vec{r}$$

万有引力公式

[01]

单位转换

太阳质量: 1.988×10^{30} kg

地球质量: 5.972×10^{24} kg

地日距离: 1.496×10^{11} m



$$\vec{F}_G = 6.67 \times 10^{-11} \cdot \frac{1.988 \times 10^{30} \times 5.972 \times 10^{24}}{(1.496 \times 10^{11})^3} \cdot \vec{r}$$

数值明显过大, 不适合float等浮点表示 => 更换单位

[01]

单位转换

目标：

1. 平衡计算尺度以合理化利用浮点数的精度。
2. 通过单位的变化减少计算量。



时间单位：年
year/年, 3.156×10^7 s



距离单位：天文单位
AU/天文单位, 1.496×10^{11} m



质量单位：太阳质量/39.478
 M_{\odot} /太阳质量, 1.988×10^{30} kg

[01]

单位转换

时间单位：年
year/年, $3.156 \times 10^7 s$

距离单位：天文单位
AU/天文单位, $1.496 \times 10^{11} m$

质量单位：太阳质量/39.478
 M_{\odot} /太阳质量, $1.988 \times 10^{30} kg$

从而万有引力常数化为1:

$$G' = 6.6743 \times 10^{-11} \frac{m^3}{kg \cdot s^2} \times \left(\frac{1 AU}{1.496 \times 10^{11} m} \right)^3 \times \left(\frac{3.156 \times 10^7 s}{1 \text{年}} \right)^2 \times \left(\frac{1.98847 \times 10^{30} kg / 39.478}{M_{\odot} / 39.478} \right)$$
$$= 1 \left(\frac{AU^3}{\text{年}^2 \cdot M_{\odot} / 39.478} \right)$$

故，引力公式**减少一次**浮点运算！

$$\vec{F}_G = G \cdot \frac{M_1 M_2}{r^3} \cdot \vec{r} \xrightarrow{G=1} \vec{F}_G = \frac{M_1 M_2}{r^3} \cdot \vec{r}$$

[Part 02]

三种算法



[02]

模拟算法

计算各个天体之间相互作用

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

计算天体加速度

- 计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

更新天体位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

[02]

分析

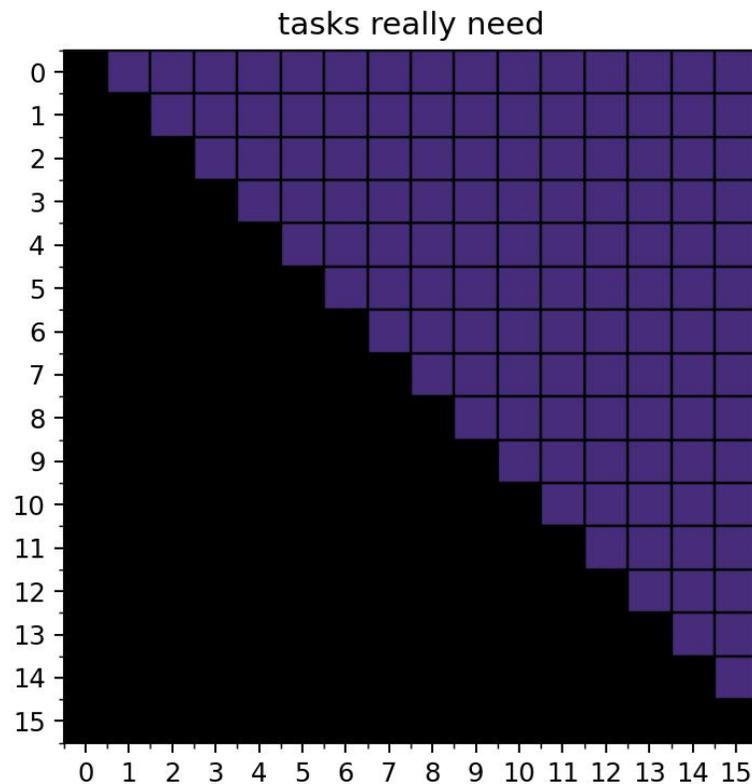
计算各个天体之间相互作用

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

$$30 * O(n^2)$$

由于对称性，可以只计算一半

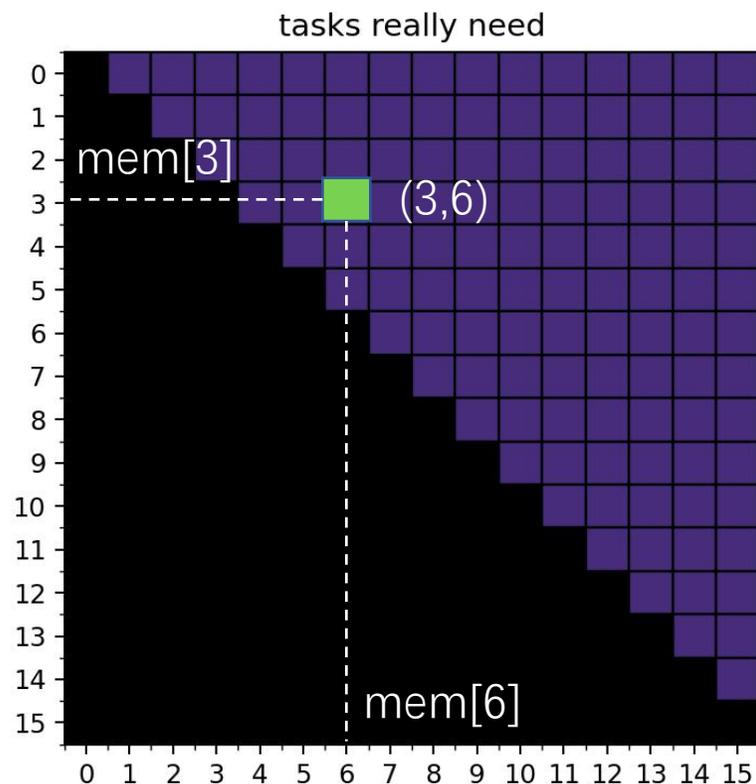
计算任务矩阵



[02]

最优分组方式探索

考虑到全局内存读写的延迟比较高，故在计算的时候应当先将全局数据保存到Block的共享内存中。



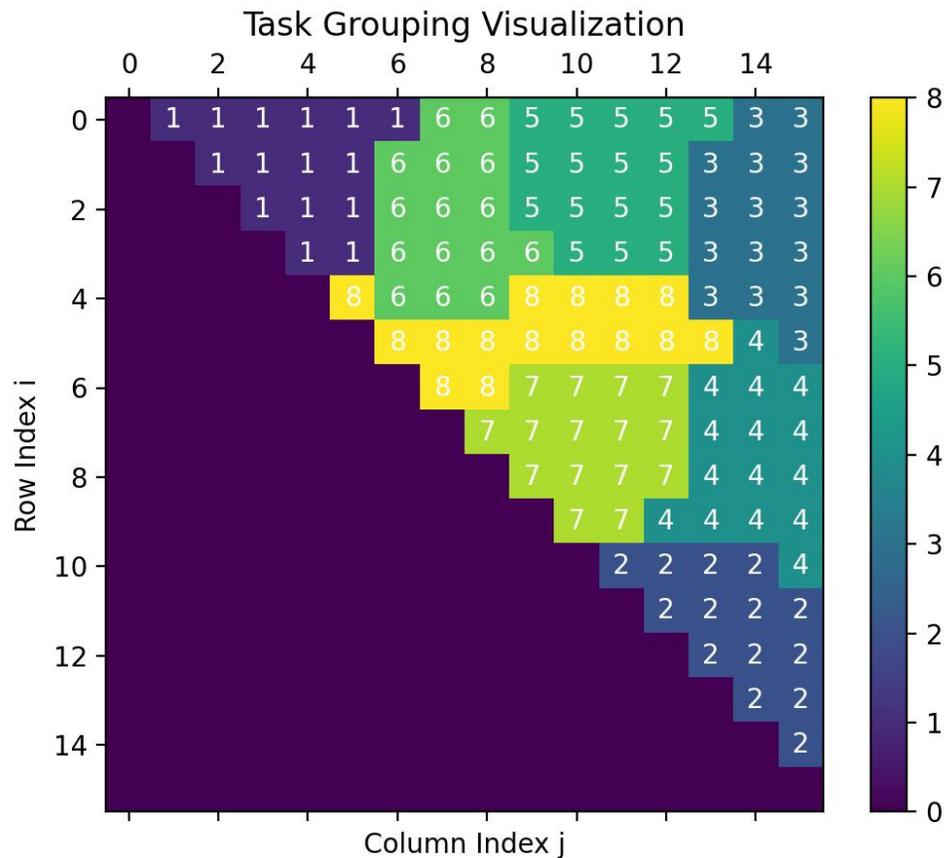
比如计算(3,6)这个任务，就需要加载3,6两个位置的内存。

像这样一次加载了两个数据，我们就记内存加载量为2。

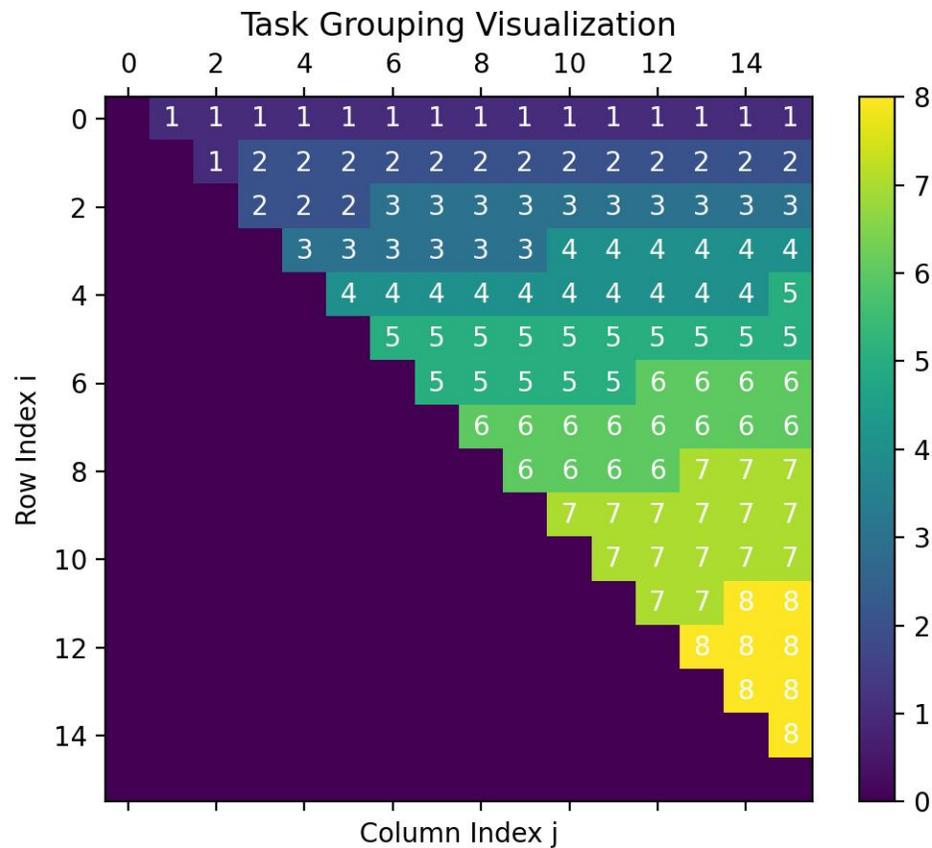
[02]

最优分组方式探索

考虑到全局内存读写的延迟比较高，故在计算的时候应当先将全局数据保存到Block的共享内存中。



内存加载量=67

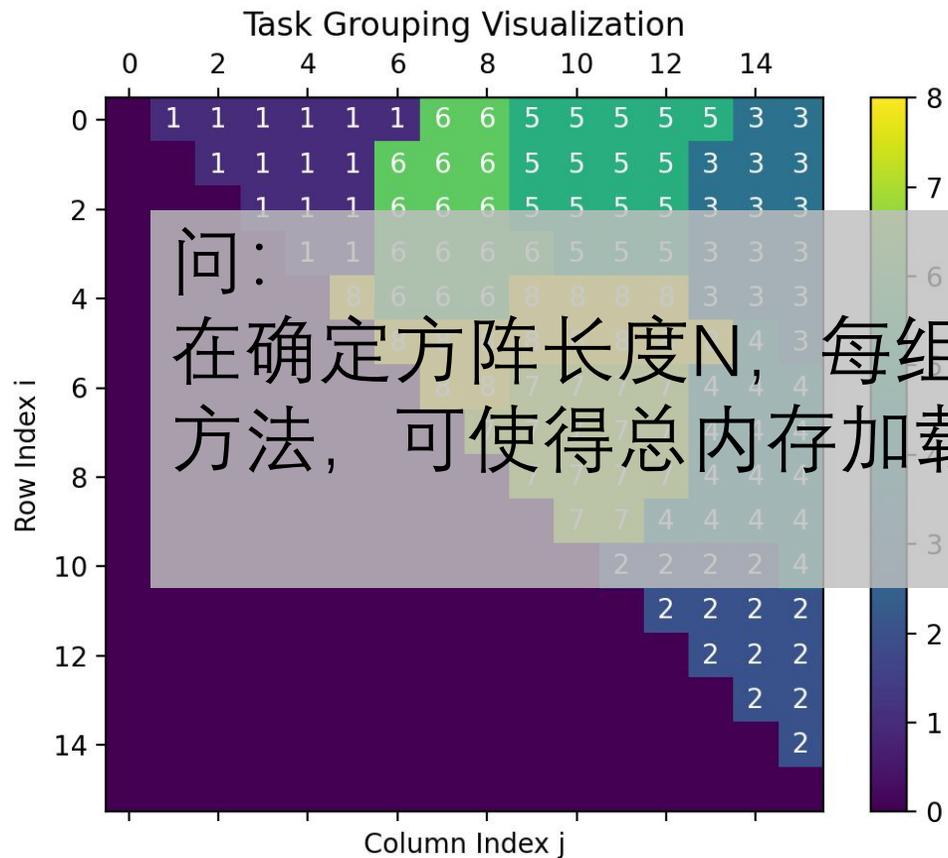


内存加载量=93

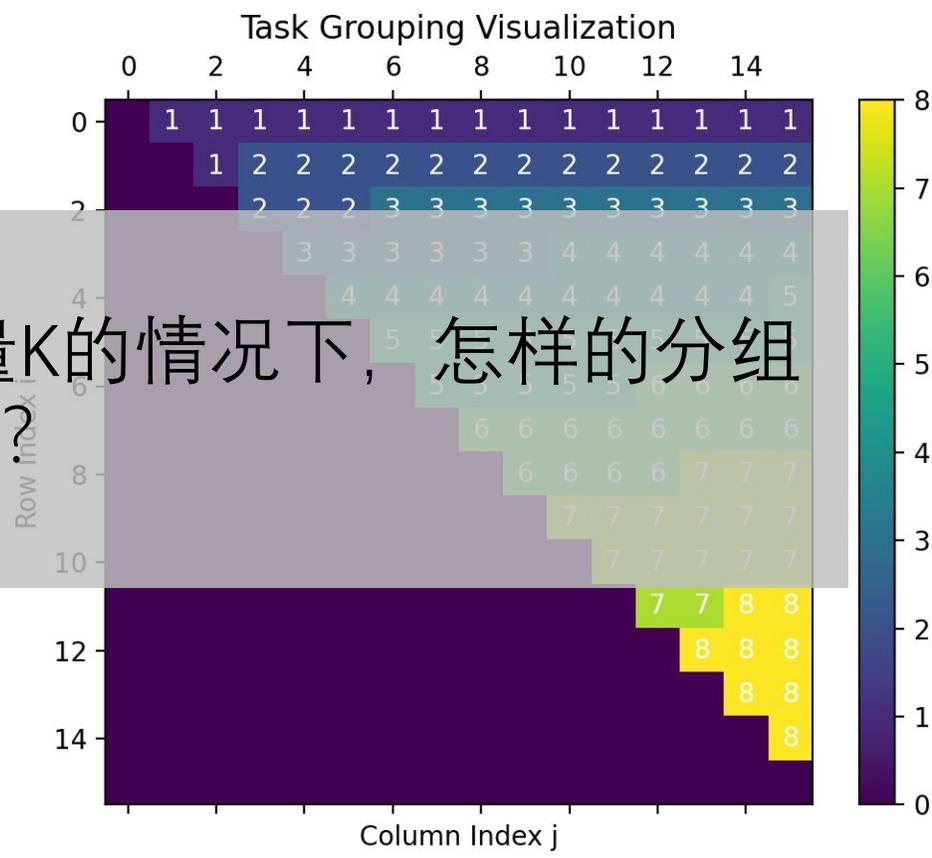
[02]

最优分组方式探索

考虑到全局内存读写的延迟比较高，故在计算的时候应当先将全局数据保存到Block的共享内存中。



内存加载量=67

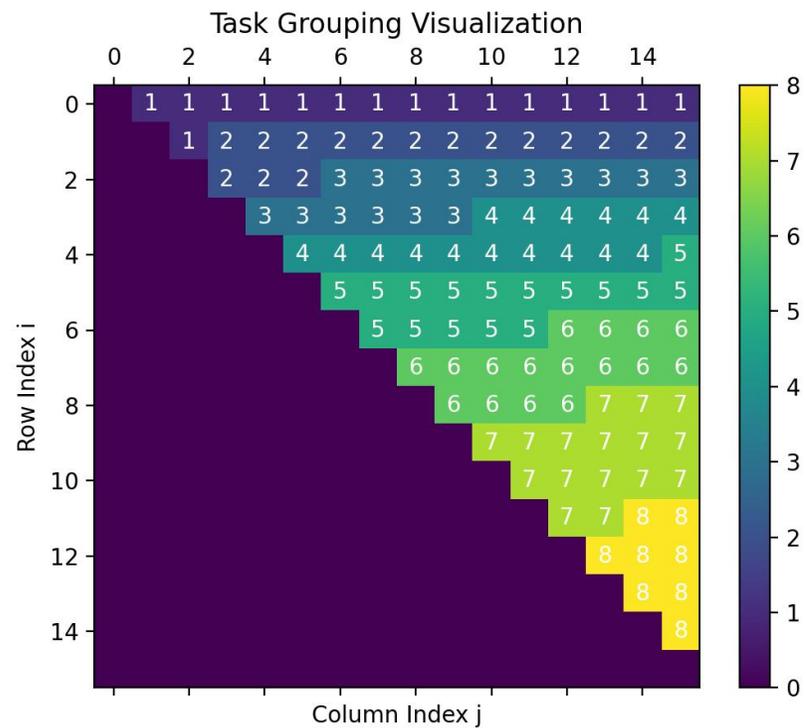


内存加载量=93

问：在确定方阵长度N，每组元素数量K的情况下，怎样的分组方法，可使得总内存加载量L最小？

[02]

最优分组方式探索

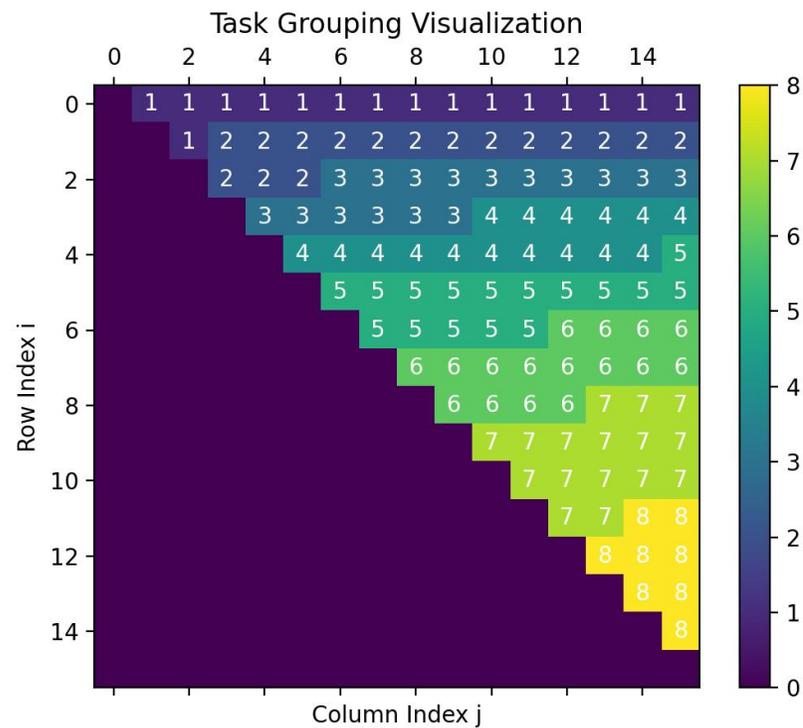


贪心算法

内存加载量: 93

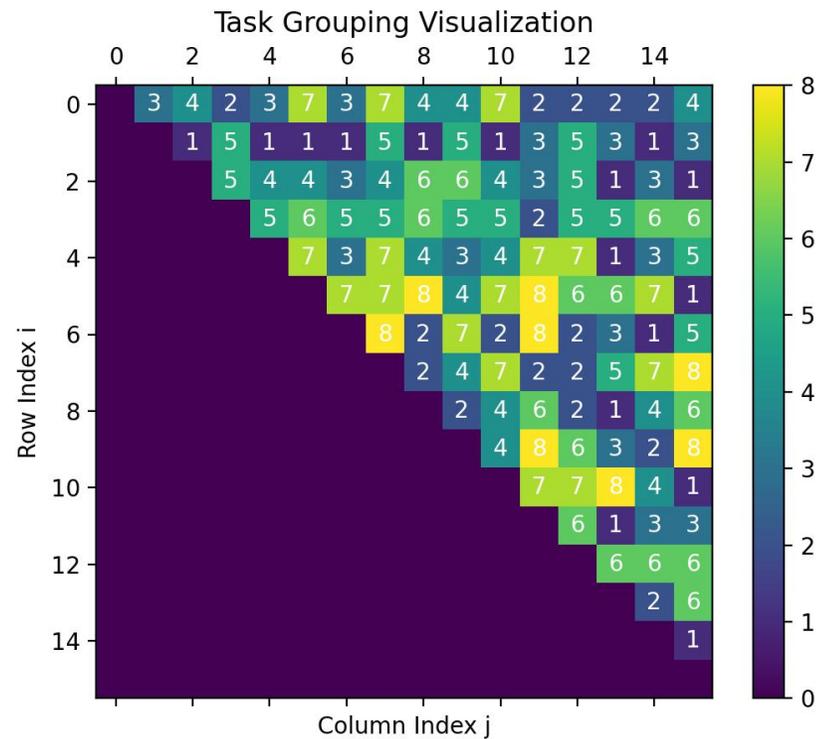
[02]

最优分组方式探索



贪心算法

内存加载量: 93

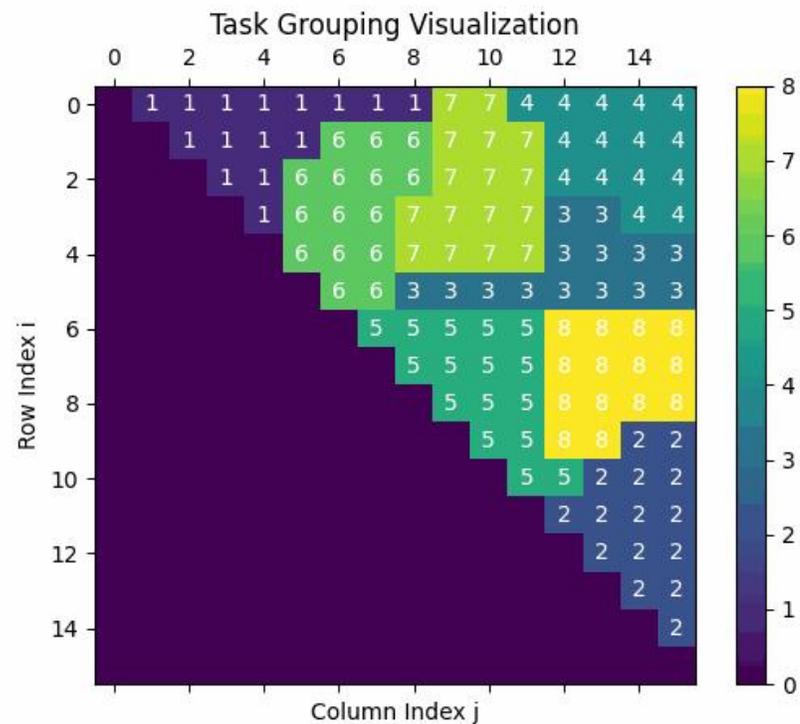


有规则的随机算法

内存加载量: 82

[02]

最优分组方式探索

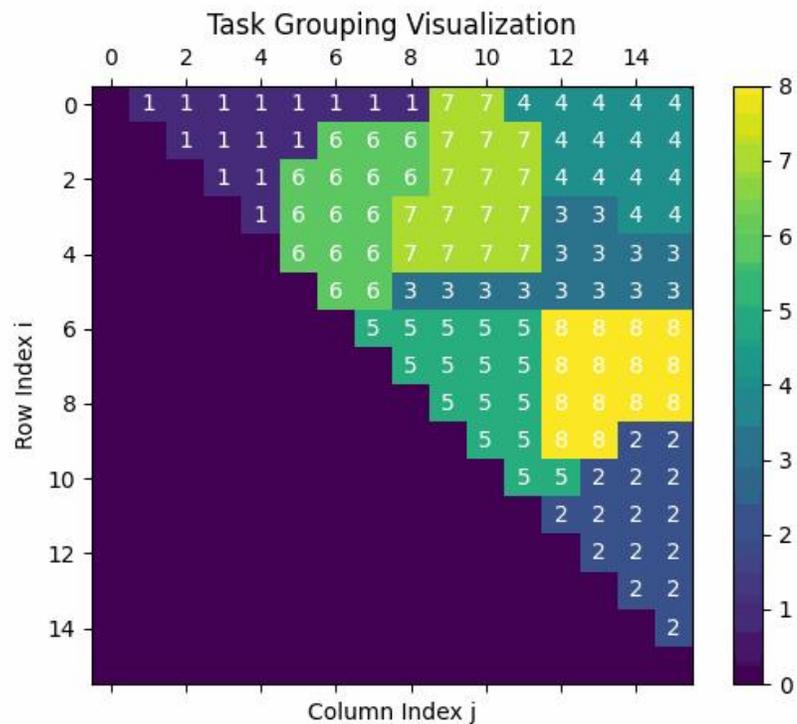


块状生长进化算法

内存加载量: 66

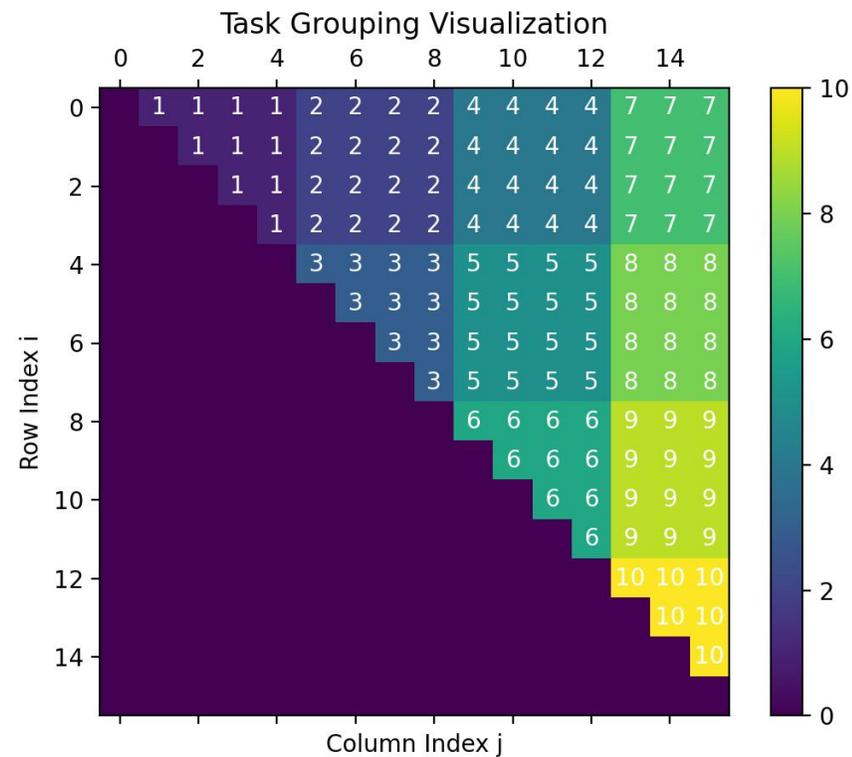
[02]

最优分组方式探索



块状生长进化算法

内存加载量: 66



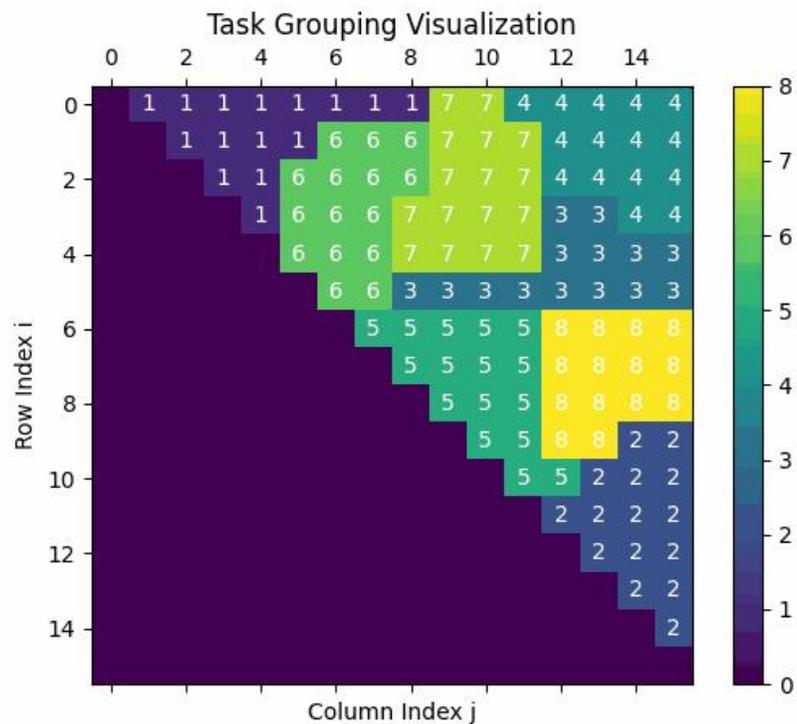
规则块状划分

内存加载量: 64

[02]

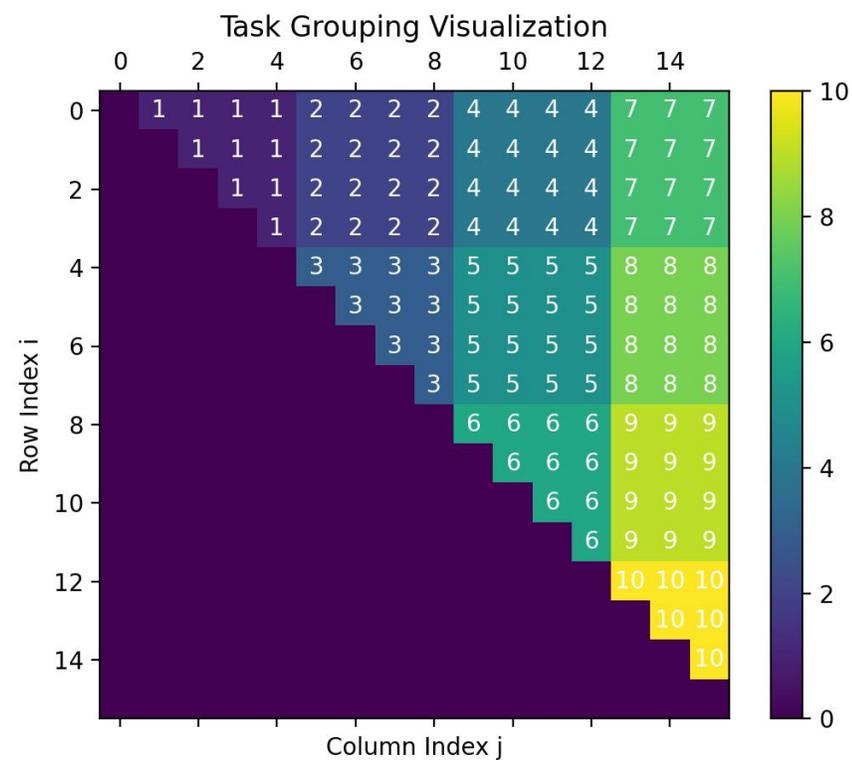
最优分组方式探索

简洁且最优!



块状生长进化算法

内存加载量: 66



规则块状划分

内存加载量: 64

[02]

方法A

1. 计算各个天体之间引力

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

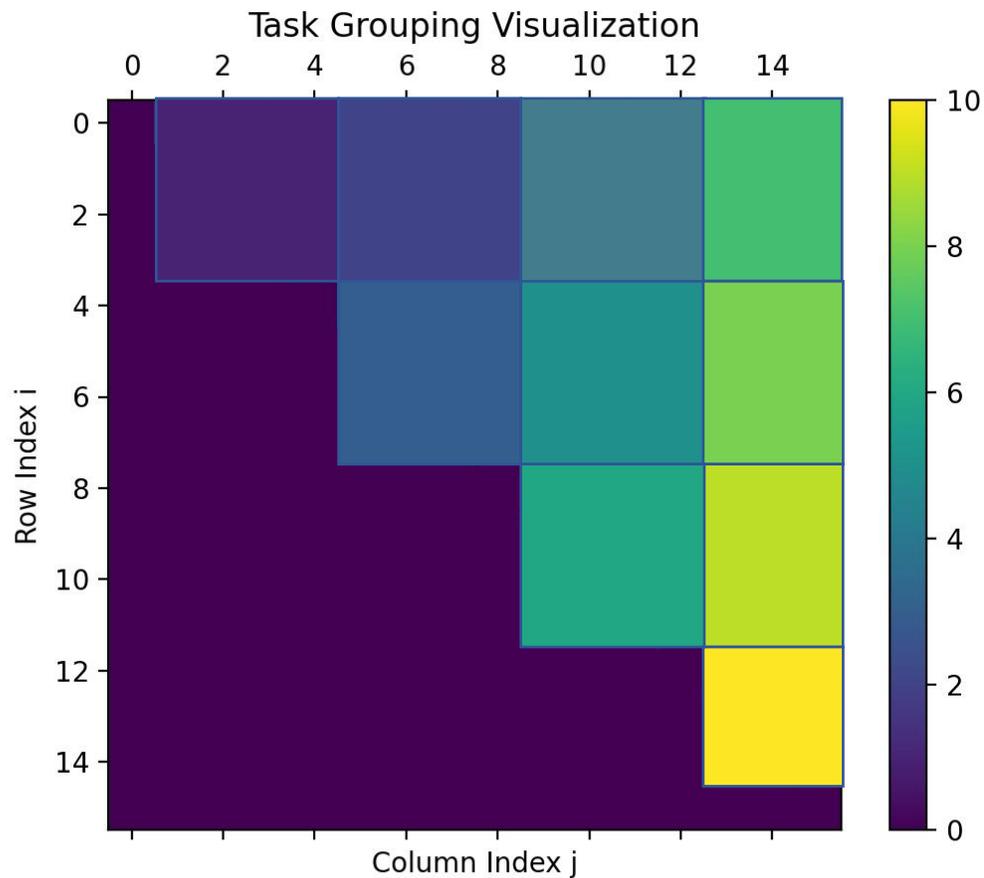
2. 计算合力

- 加和计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

3. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

计算任务矩阵



[02]

方法A

1. 计算各个天体之间引力

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

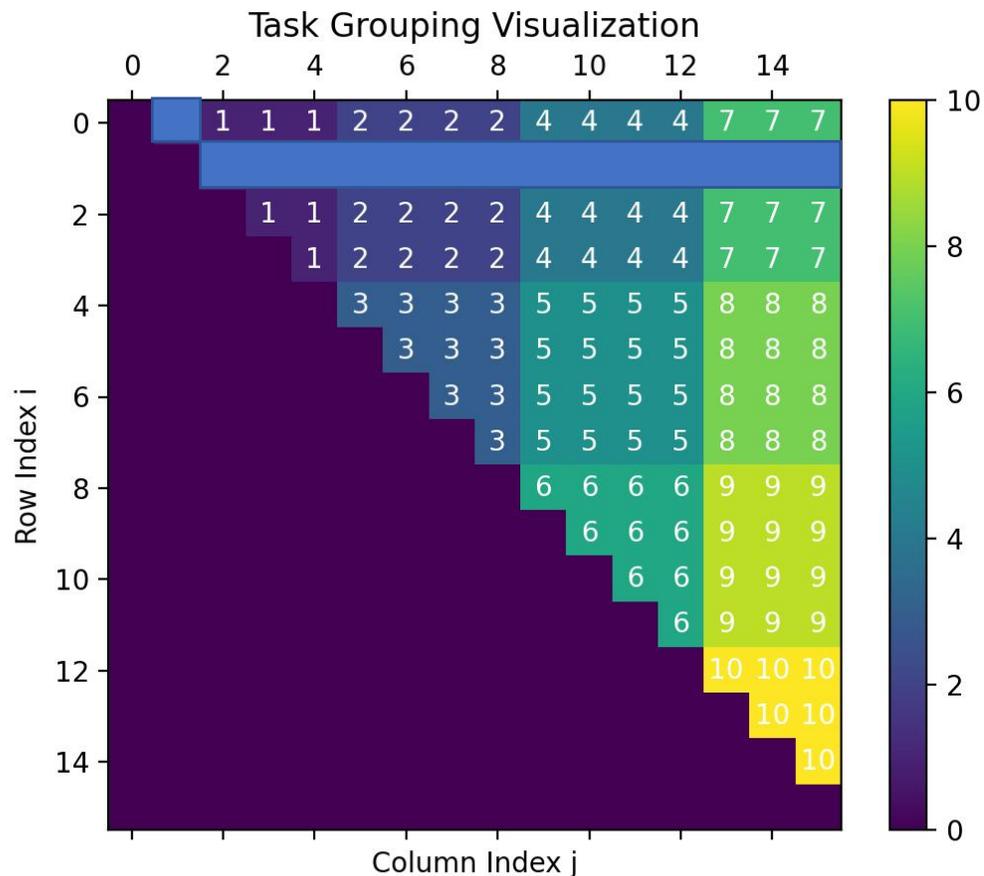
2. 计算合力

- 加和计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

3. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

计算天体1收到的总引力G[1]



[02]

方法A

1. 计算各个天体之间引力

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

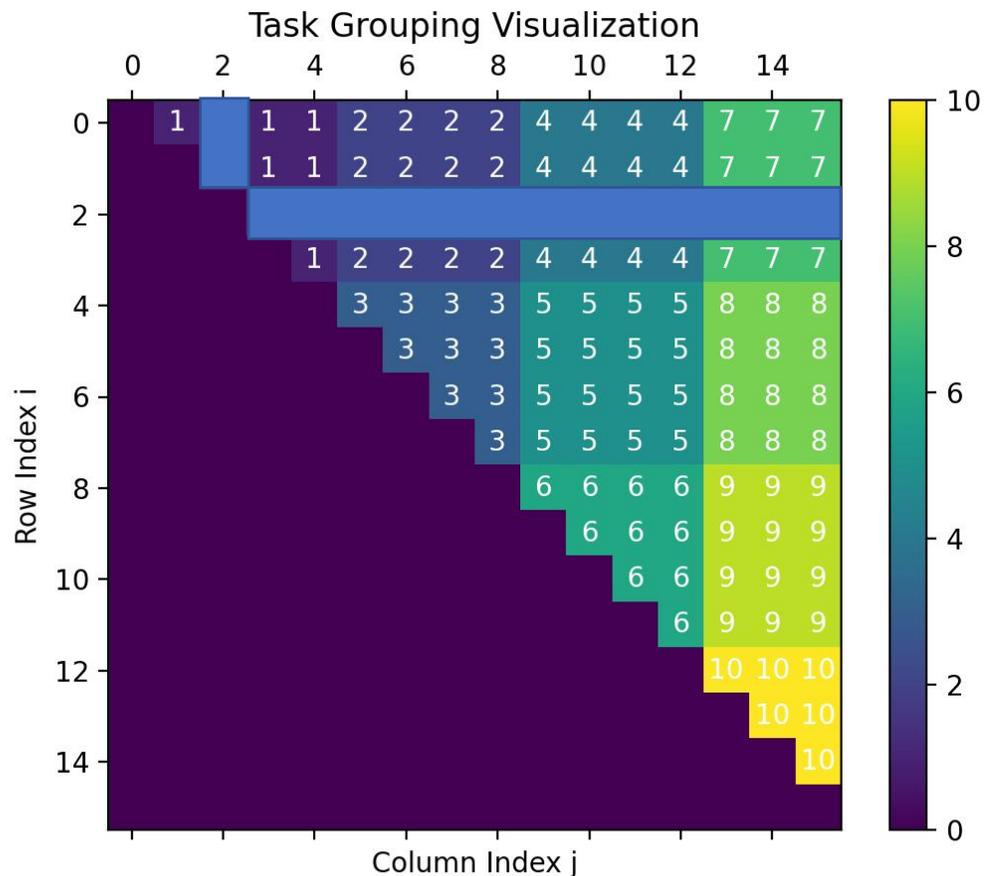
2. 计算合力

- 加和计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

3. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

计算天体2收到的总引力G[2]



[02]

方法A

1. 计算各个天体之间引力

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

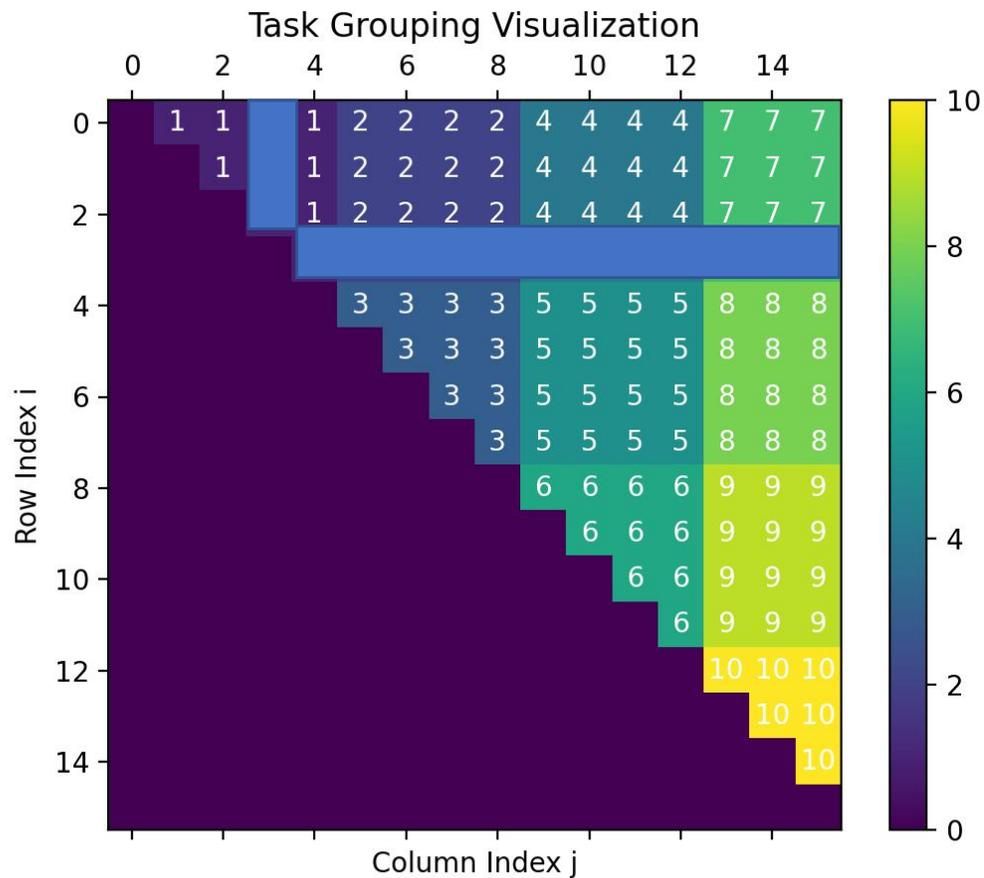
2. 计算合力

- 加和计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

3. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

计算天体3收到的总引力G[3]



[02]

方法A

1. 计算各个天体之间引力

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

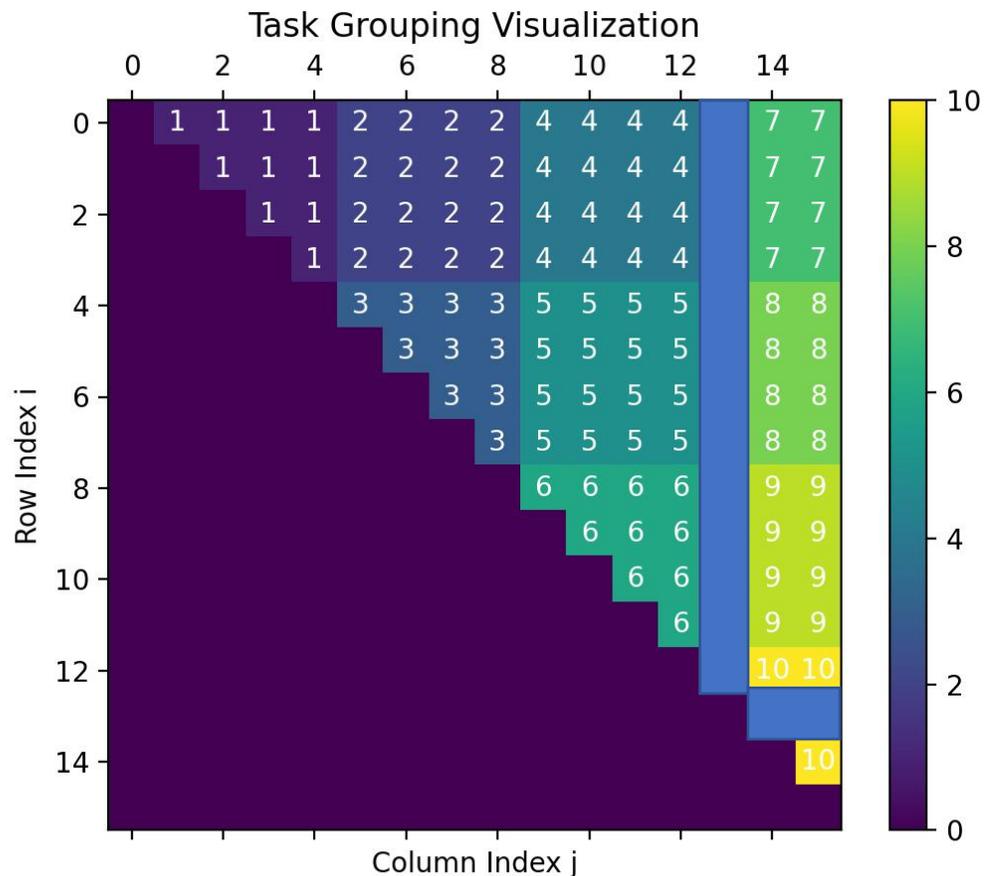
2. 计算合力

- 加和计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

3. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

计算天体13收到的总引力G[13]



[02]

方法A

1. 计算各个天体之间引力

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

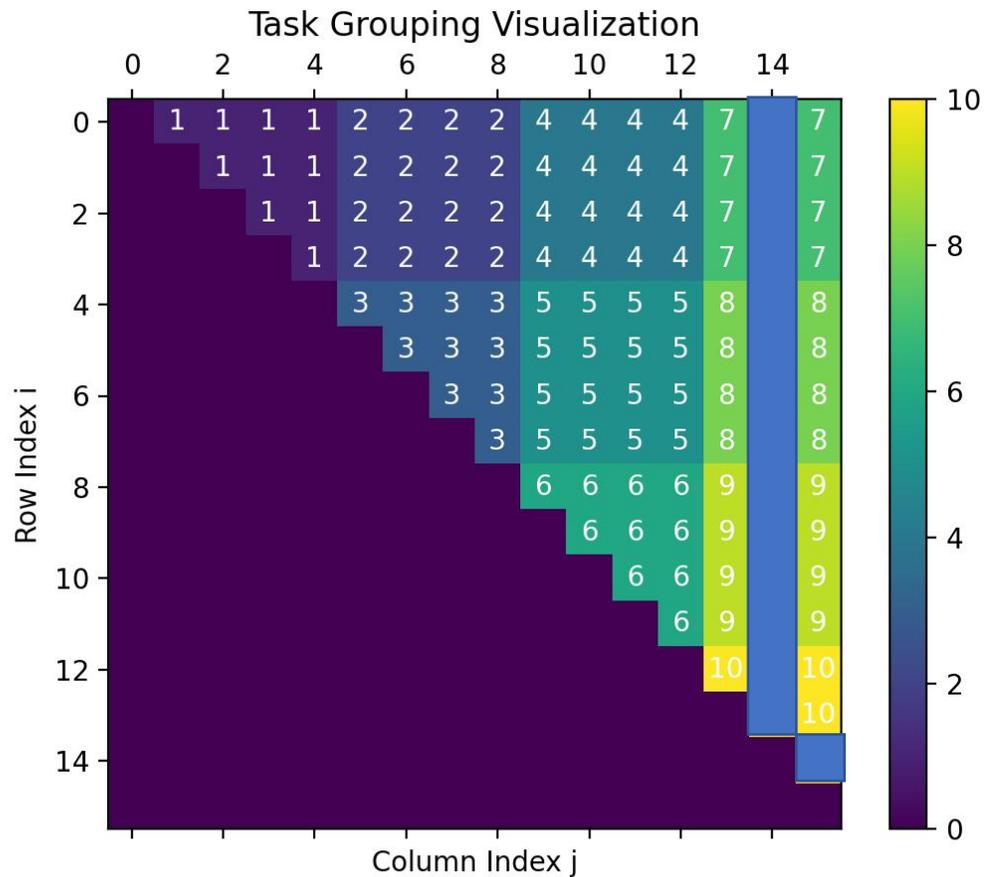
2. 计算合力

- 加和计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

3. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

计算天体14收到的总引力G[14]



[02]

方法A

1. 计算各个天体之间引力

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

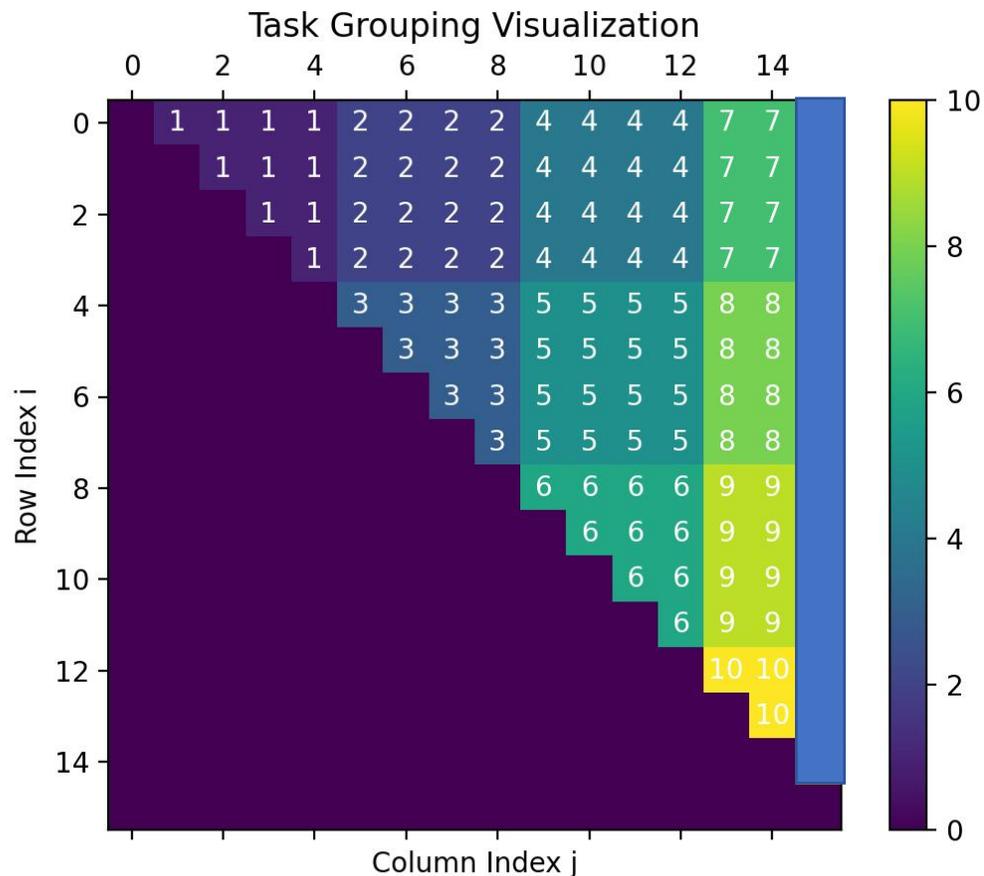
2. 计算合力

- 加和计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

3. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

计算天体15收到的总引力G[15]



[02]

方法A

1. 计算各个天体之间引力

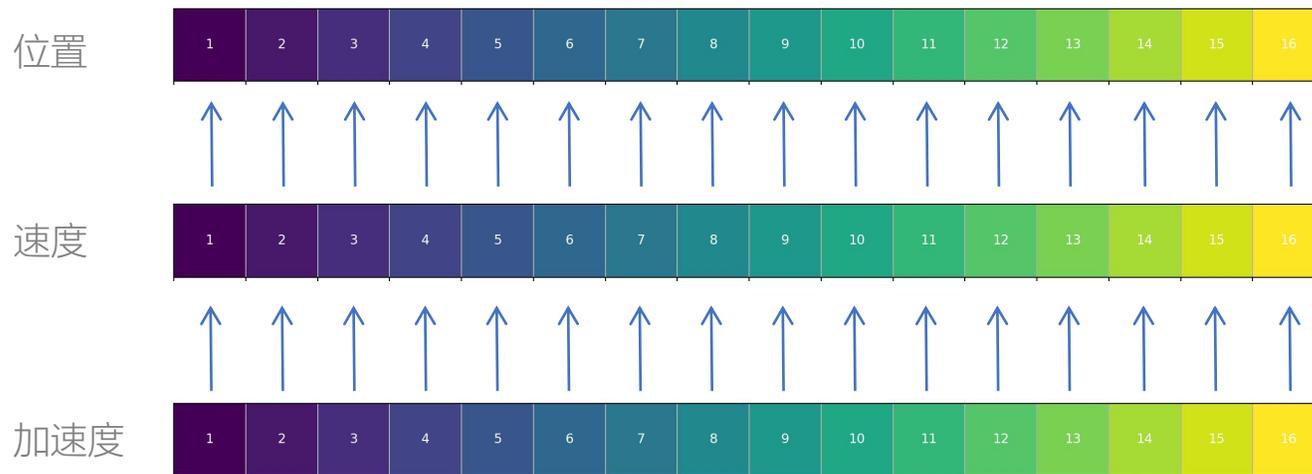
- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

2. 计算合力

- 加和计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

3. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

方法A

1. 计算各个天体之间引力

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算所有的引力

9ms

每次计算都要访问全局内存保存结果，太慢！

2. 计算合力

- 加和计算每个天体受到的合力
- 结合天体质量计算天体的加速度

10ms

(线程内串行加和)

从全局内存读取并线性加和，太慢！

3. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

0.3ms

[02]

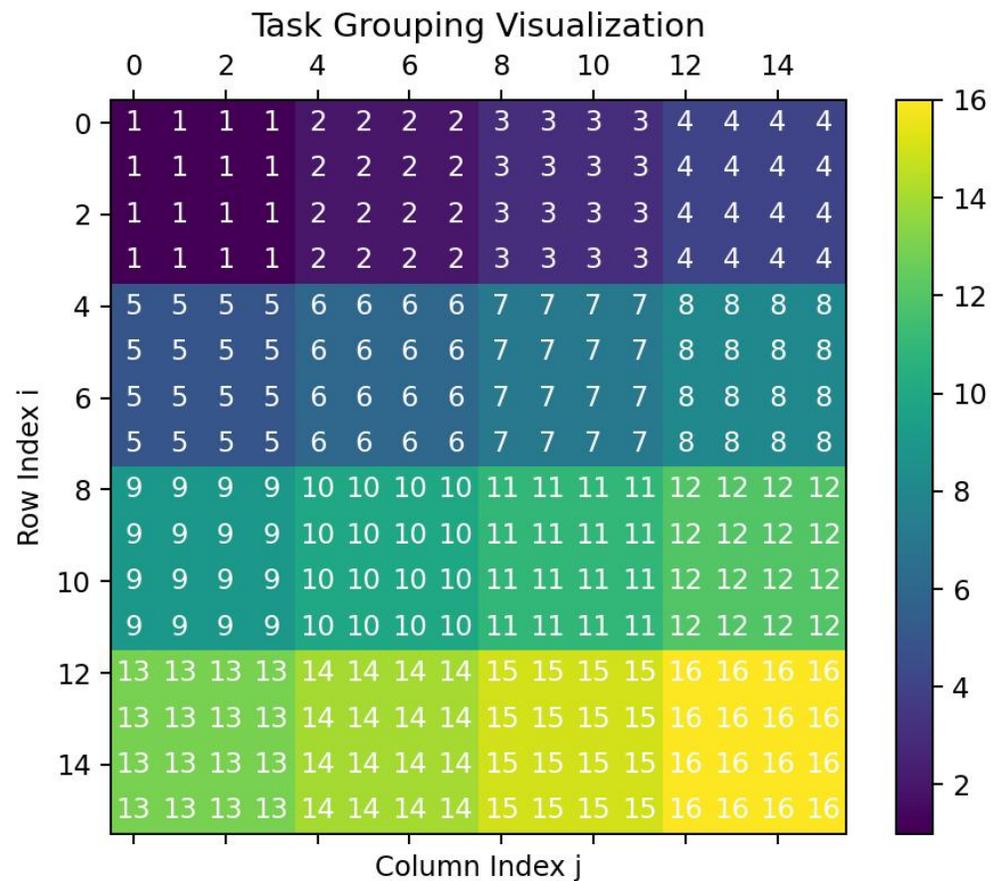
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

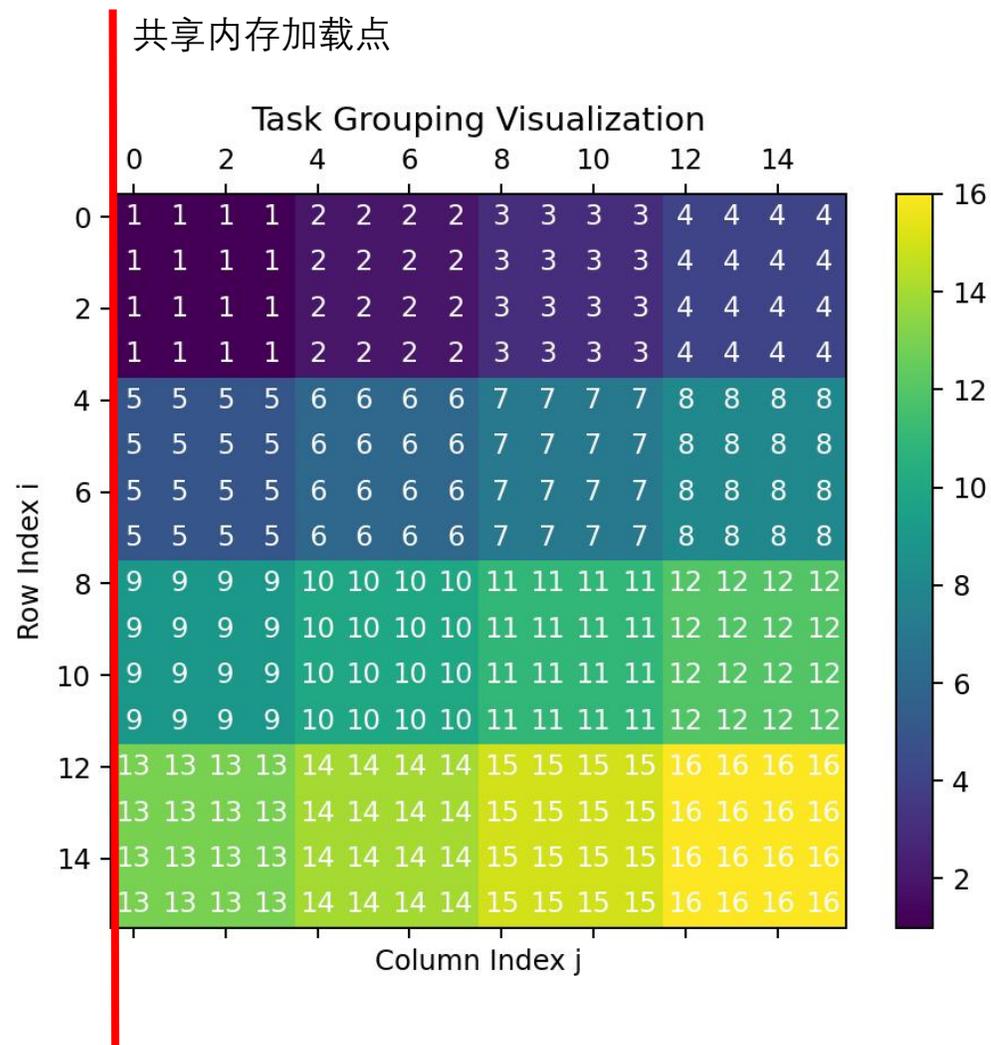
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

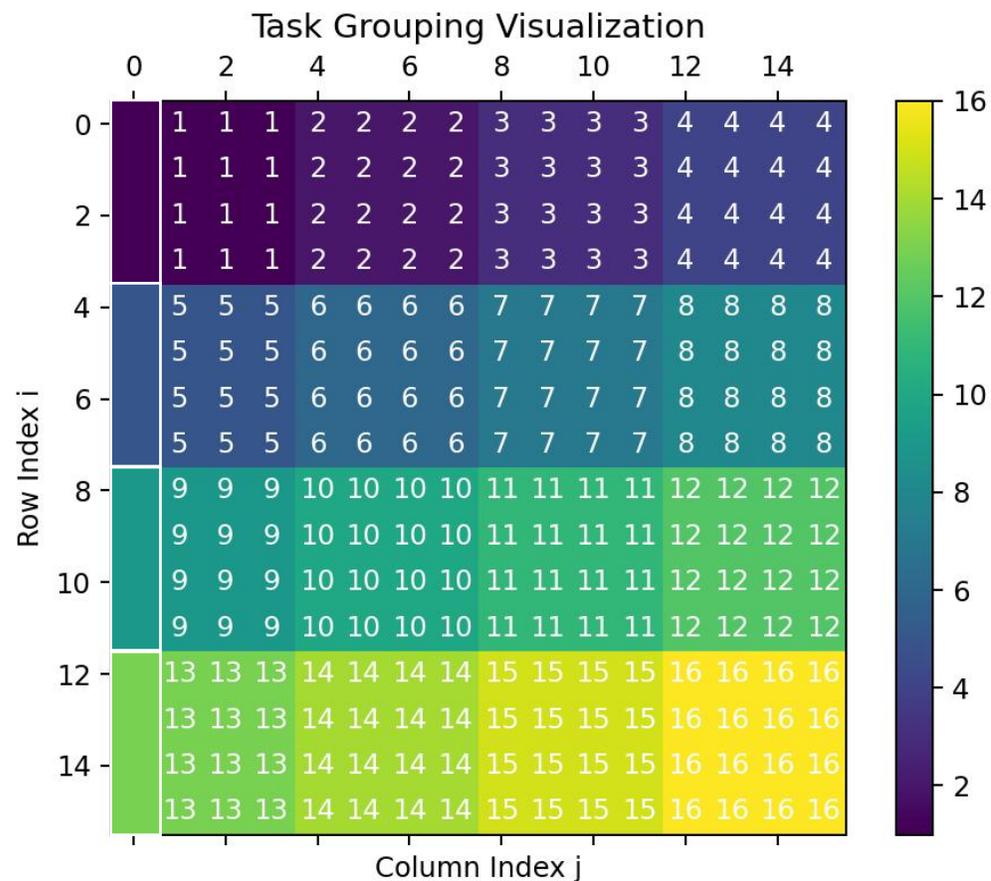
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

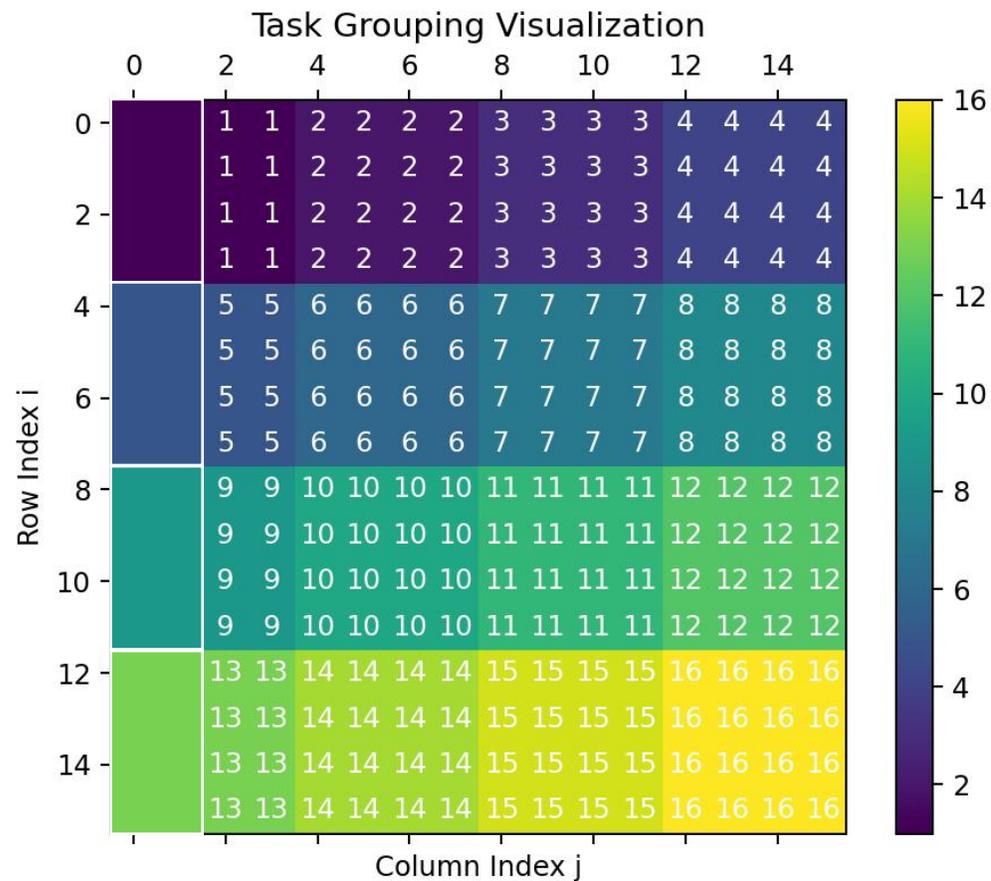
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

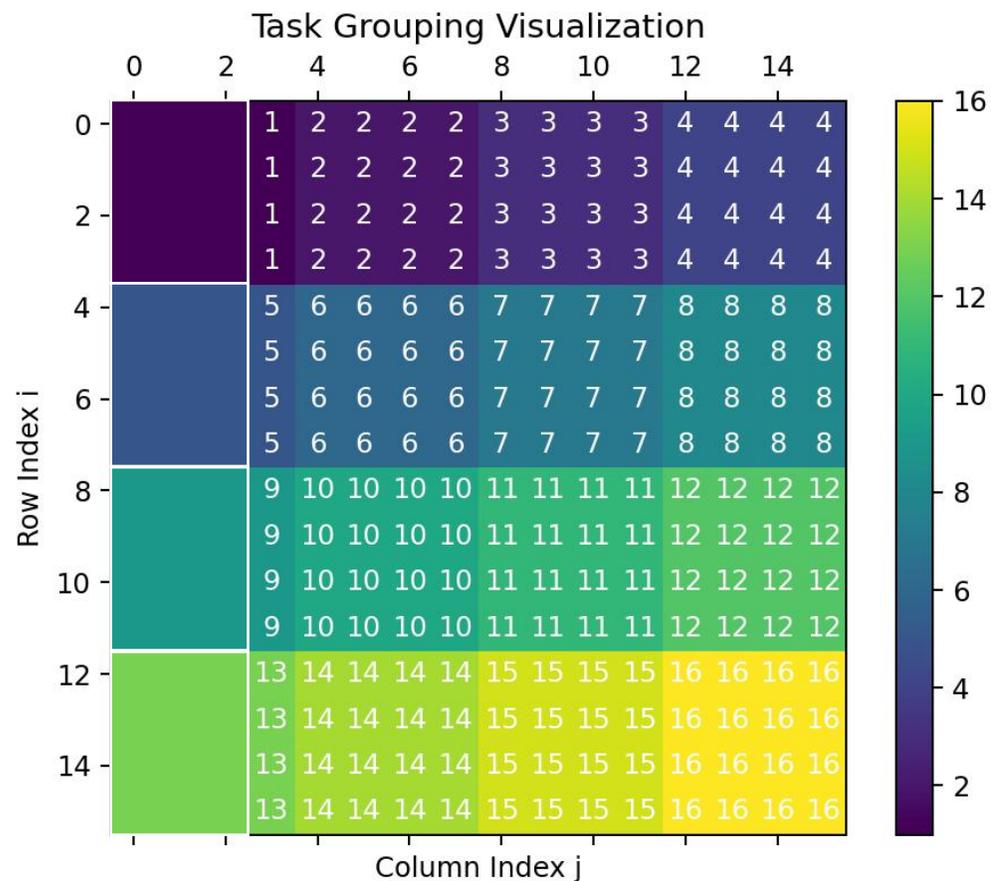
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

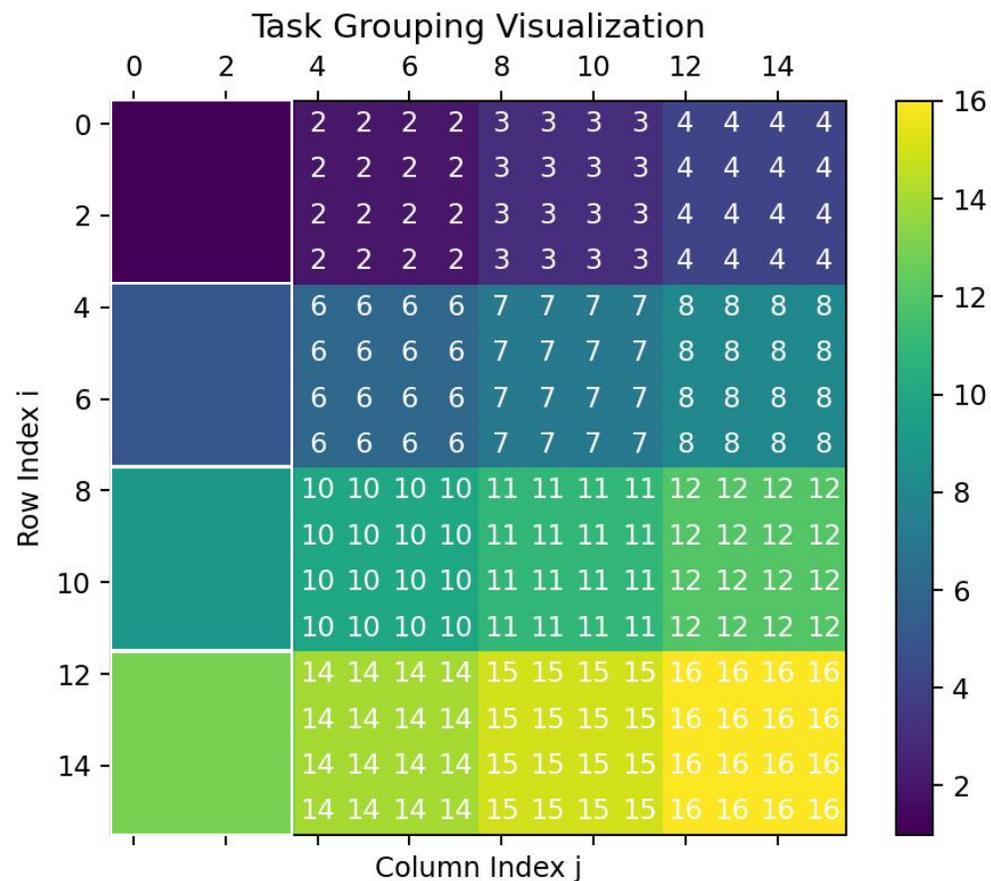
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

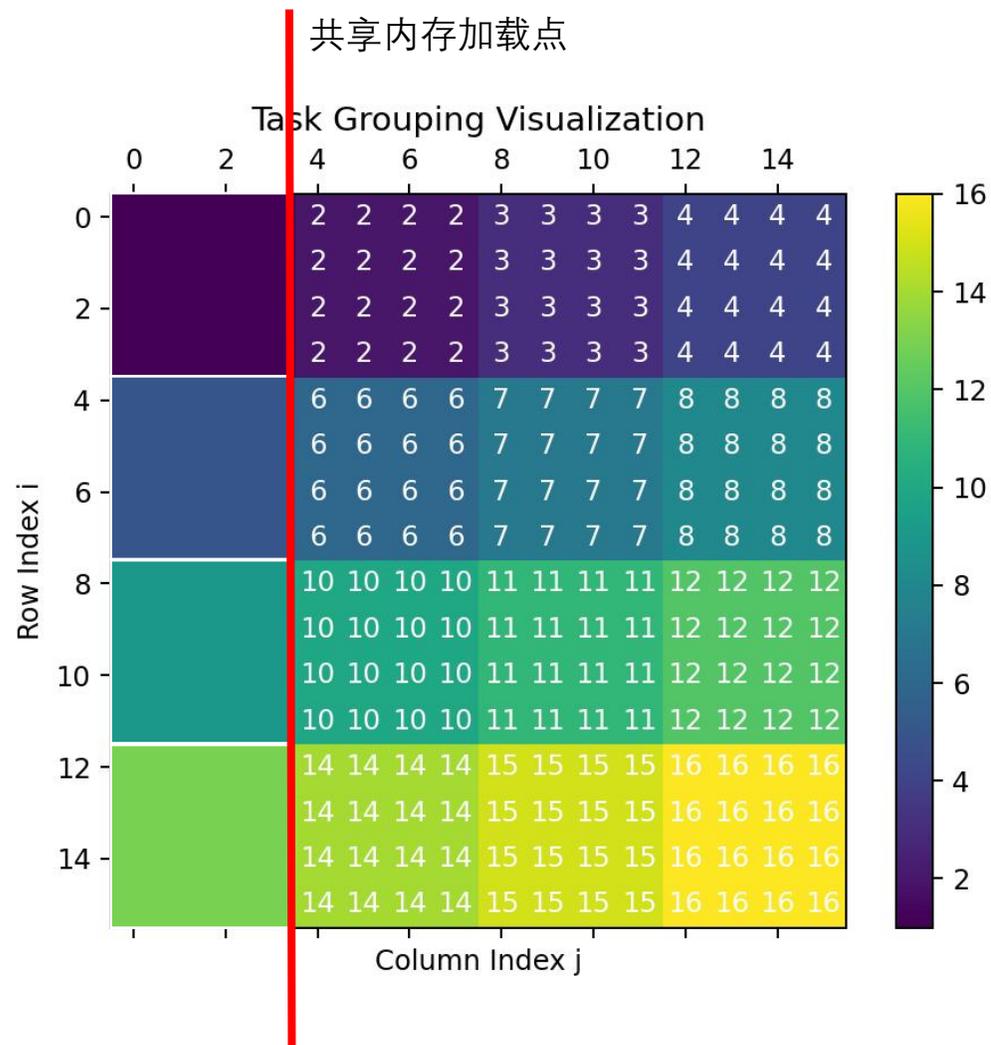
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

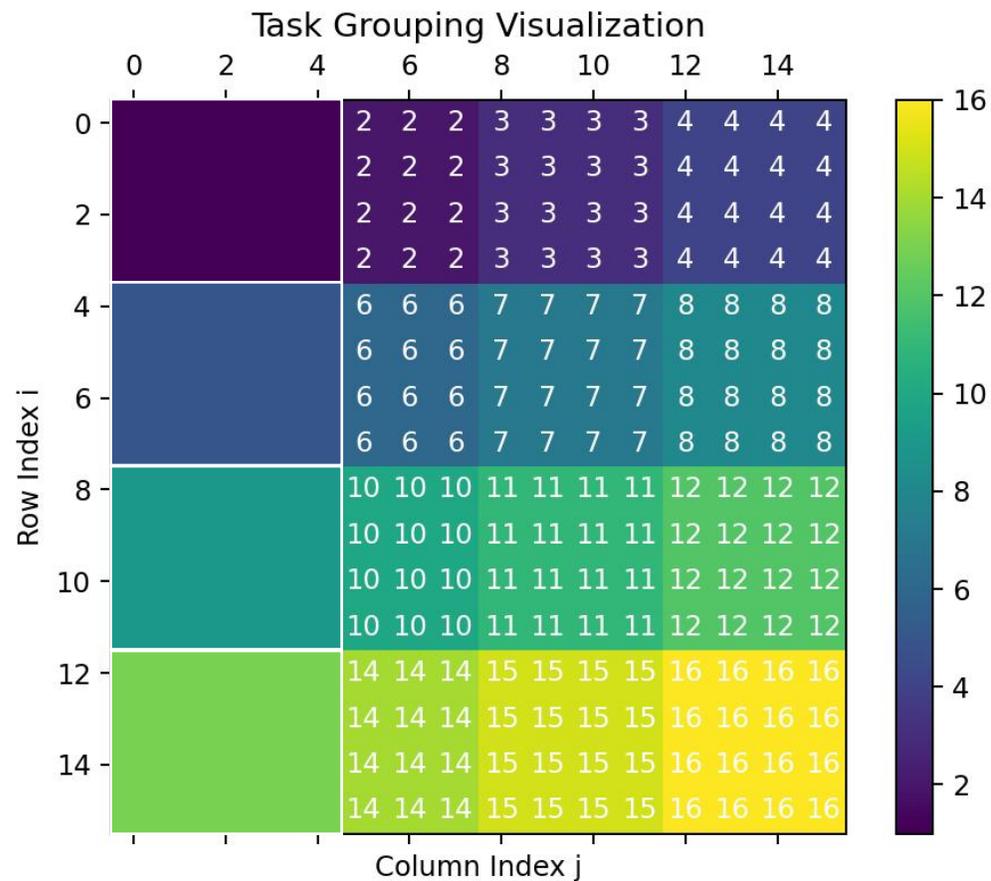
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

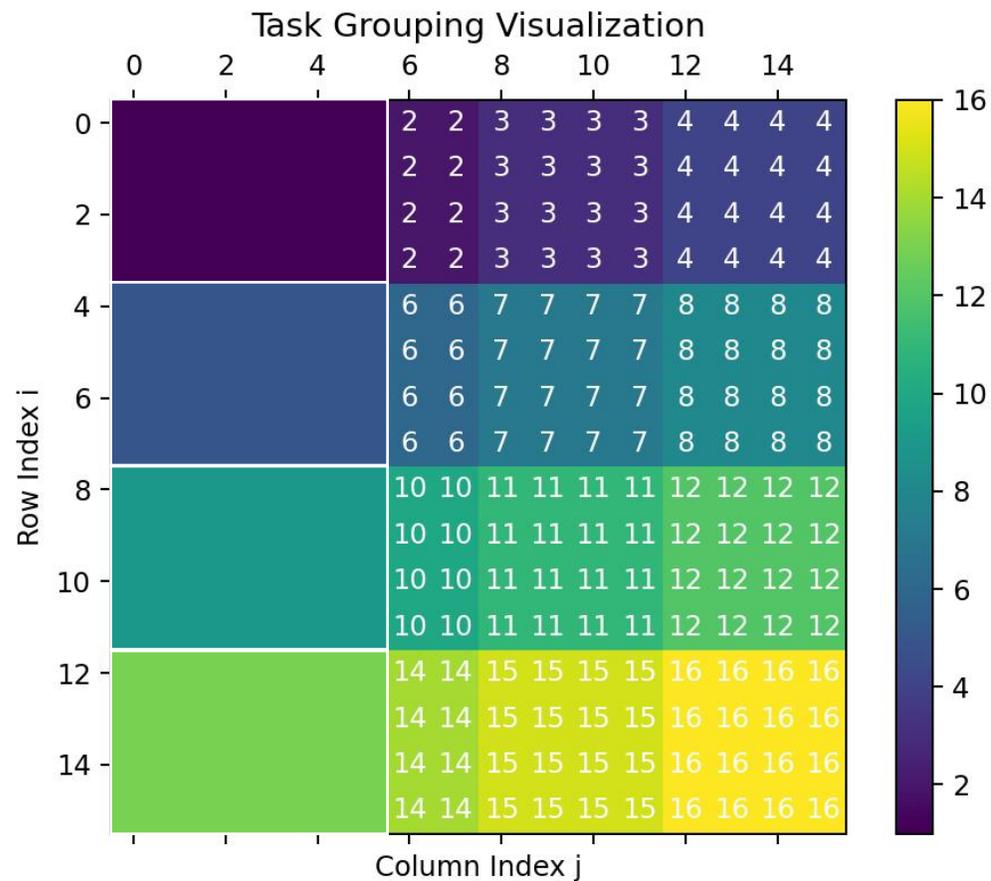
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

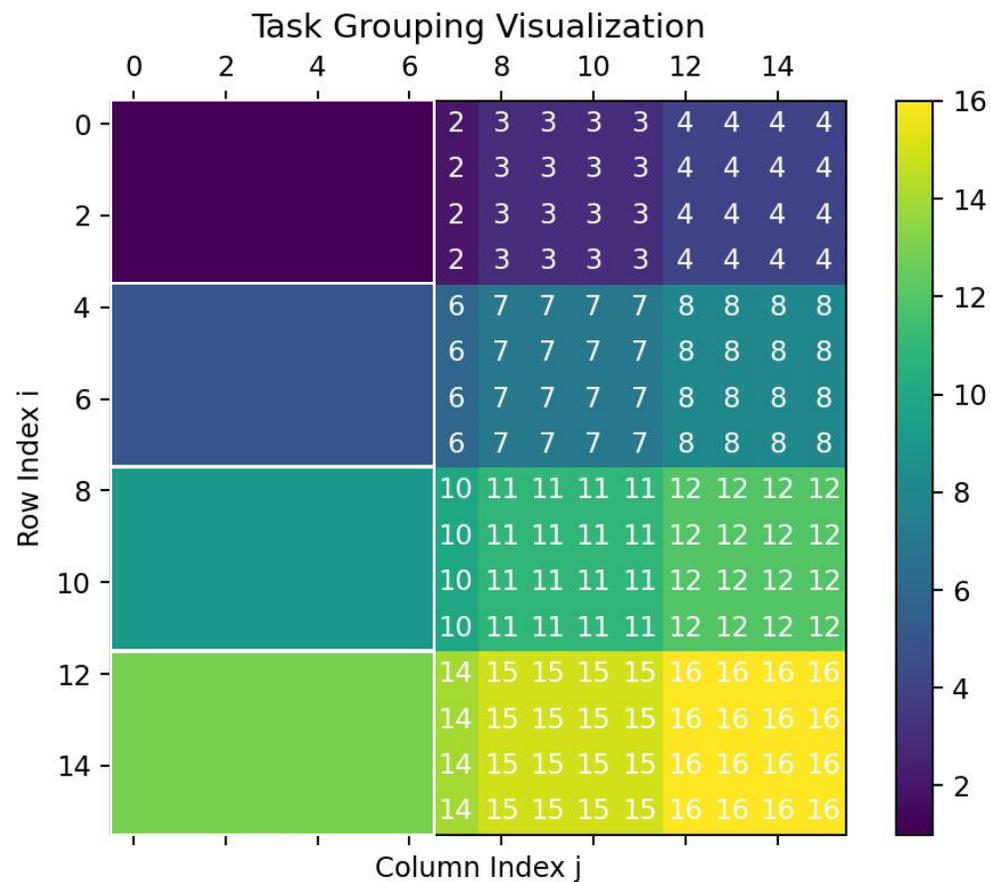
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

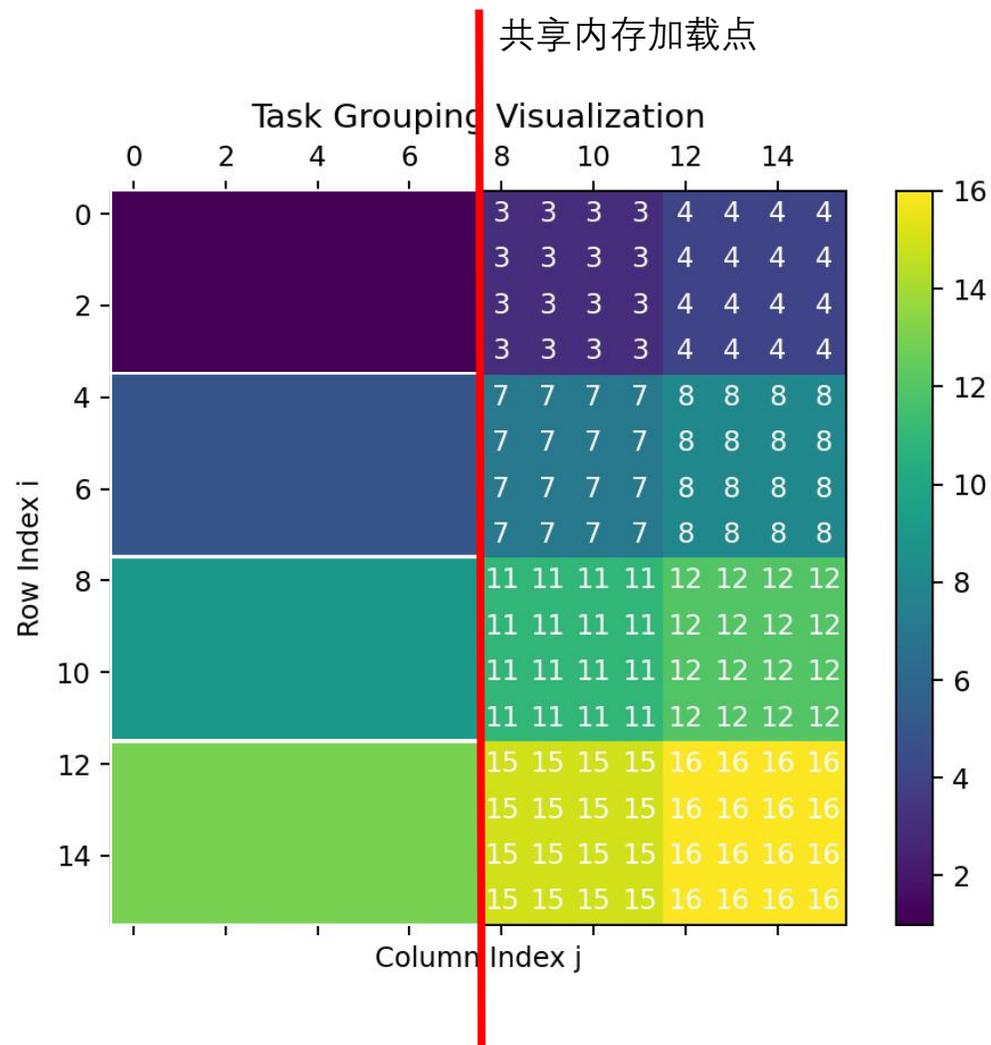
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

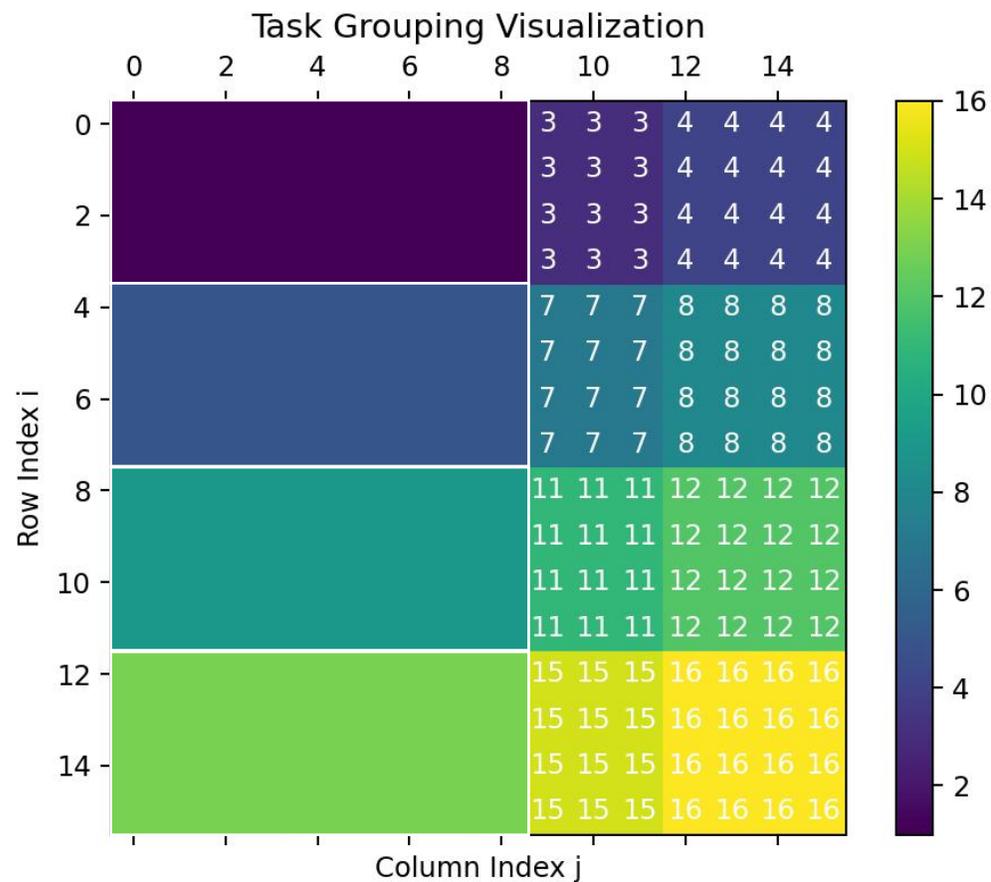
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

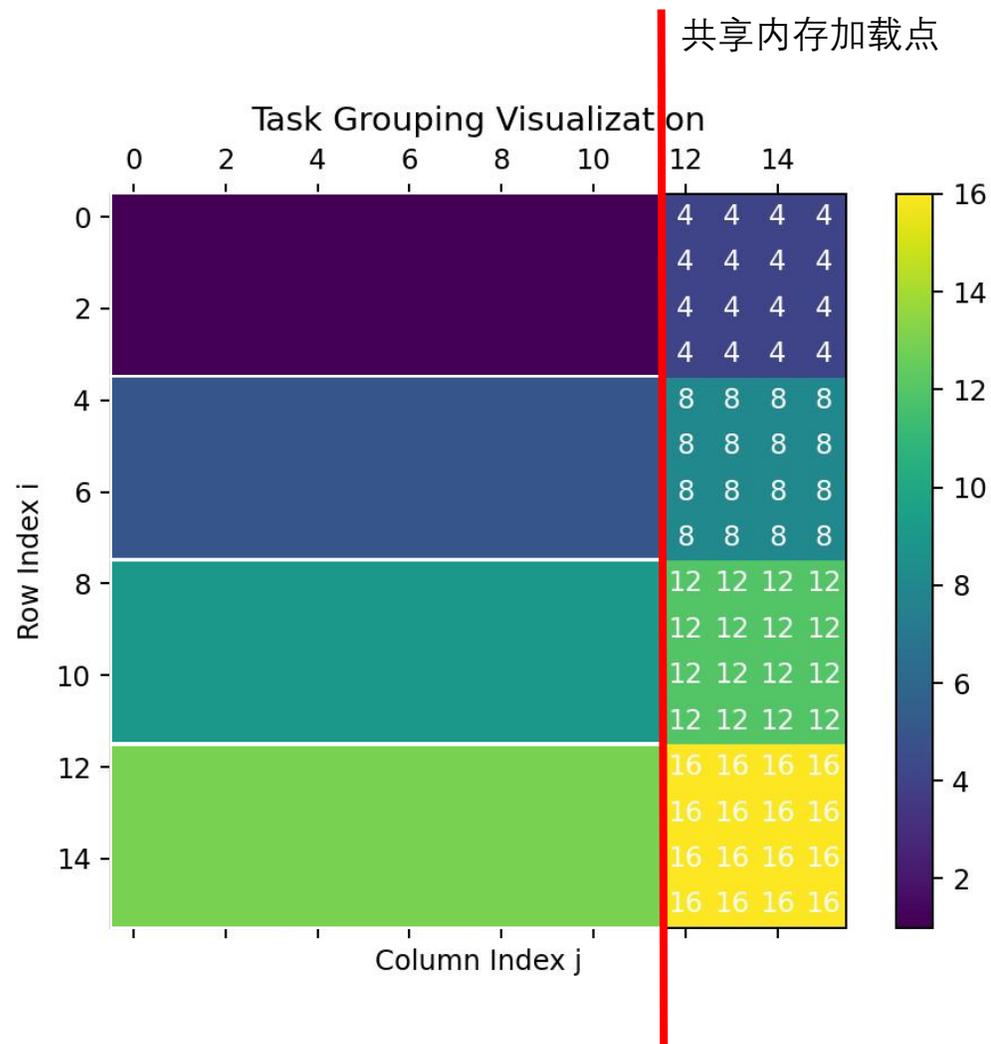
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

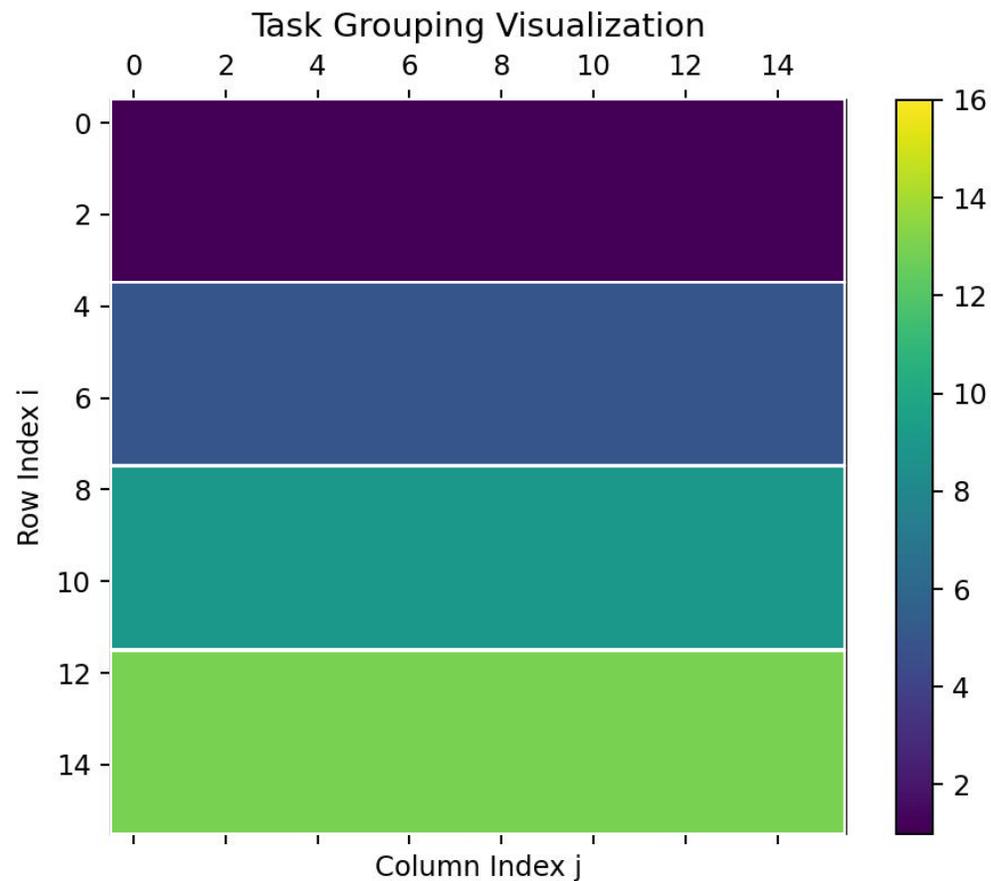
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

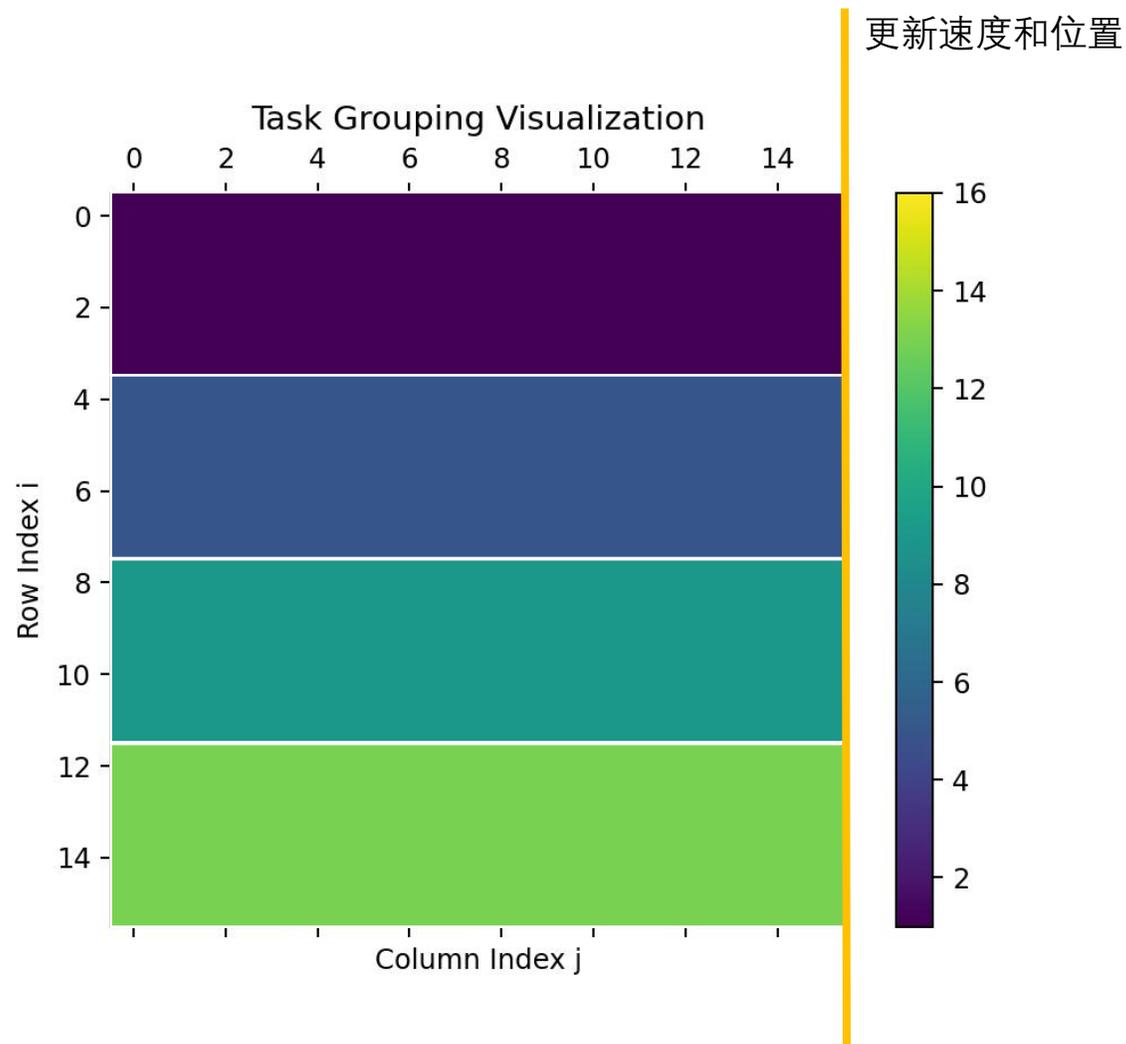
方法B

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

方法B

1.直接计算各个天体的加速度

- 对于1个天体。其受到所有n个天体的作用产生加速度。（自己对自己的作用记为0）
- 直接计算加速度，并直接加和。
- 一个线程对应一个物体，加速度在局部变量中累积。

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

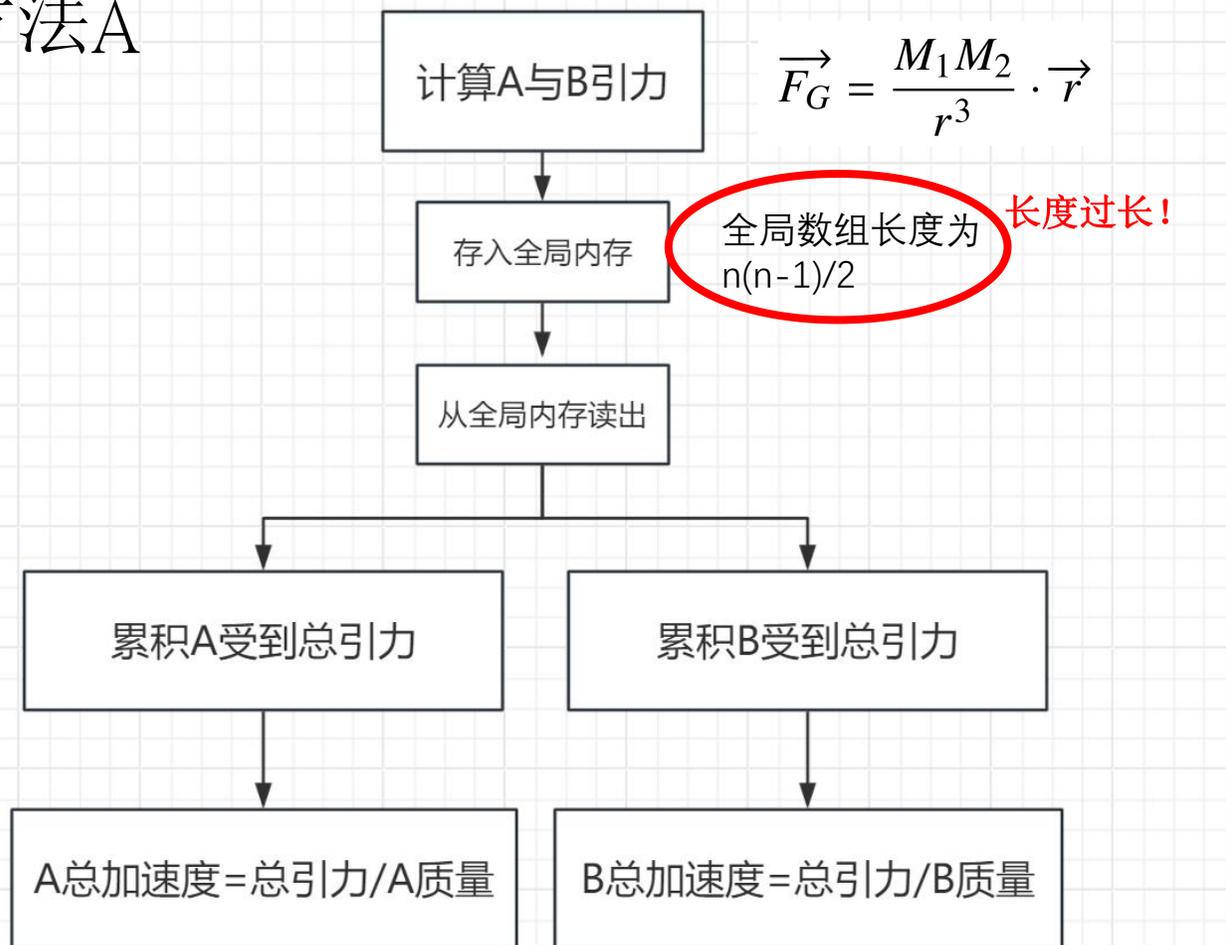
4ms

计算量更大，
但是反而更快??

[02]

思考分析

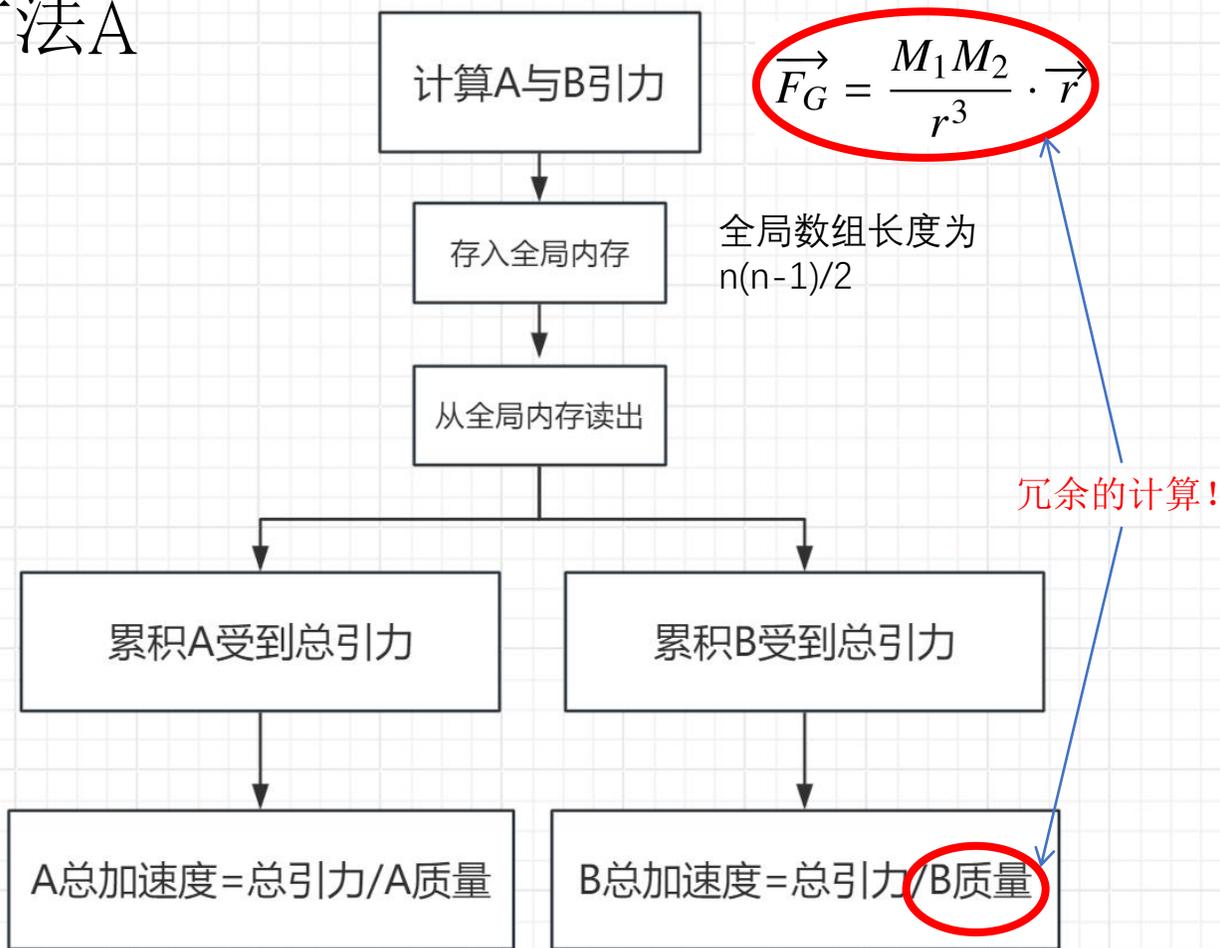
方法A



[02]

思考分析

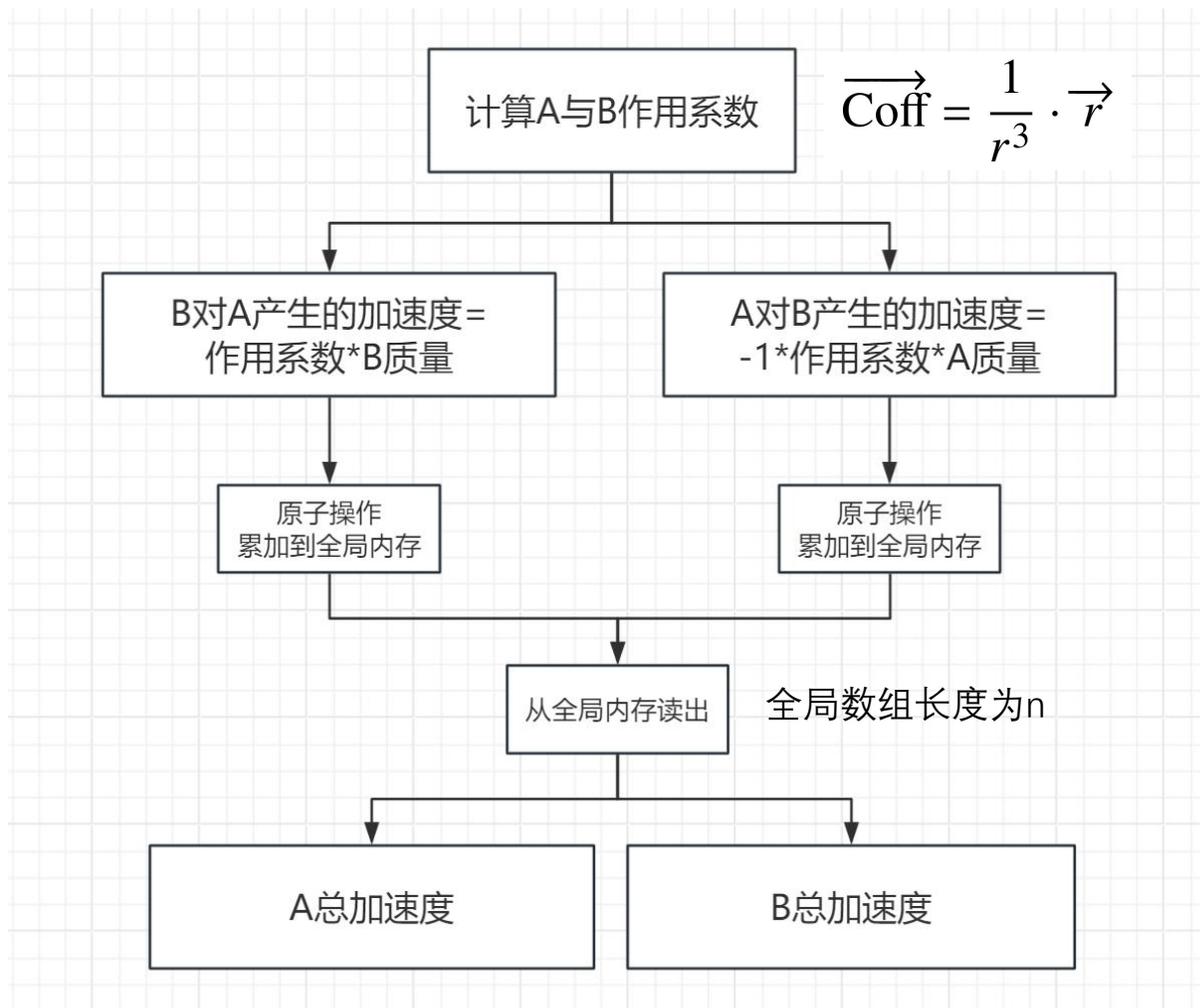
方法A



$$\begin{aligned} \vec{a}_{A \text{ 受到来自 } B} &= \frac{G \frac{M_A M_B}{|AB|^2} \cdot \frac{\vec{AB}}{|AB|}}{M_A} \\ &= \frac{\vec{AB}}{|AB|^3} M_B \\ \vec{a}_{B \text{ 受到来自 } A} &= \frac{G \frac{M_B M_A}{|BA|^2} \cdot \frac{\vec{BA}}{|BA|}}{M_B} \\ &= \frac{\vec{BA}}{|BA|^3} M_A \\ &= (-1) \frac{\vec{AB}}{|AB|^3} M_A \end{aligned}$$

[02]

方法C



[02]

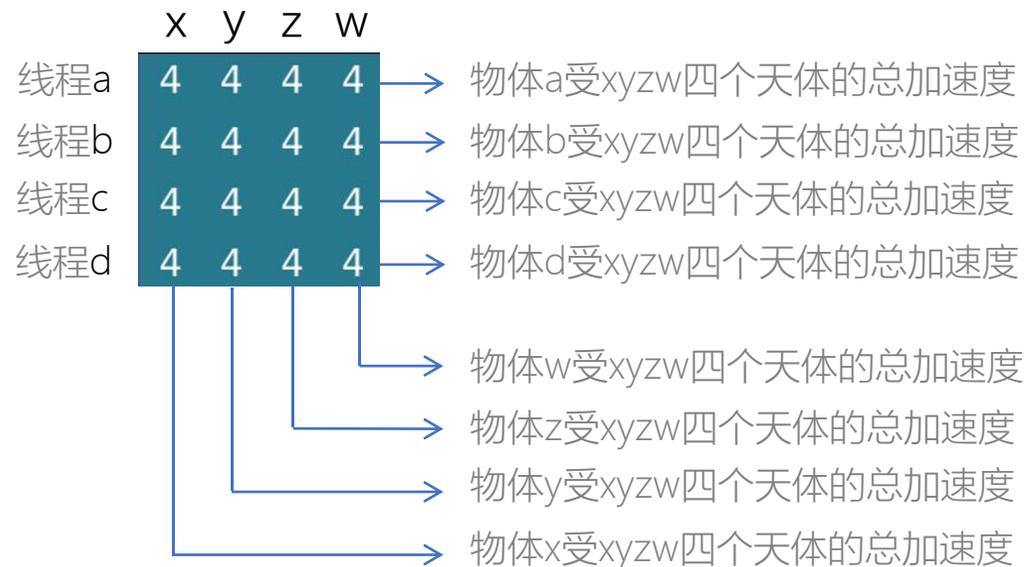
方法C

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算相互之间的加速度
- 不计算重力直接计算加速度，并直接加和

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



行和：直接保存在线程局部变量内

列和：保存在块内共享内存中，使用原子操作累积（冲突避免！）

[02]

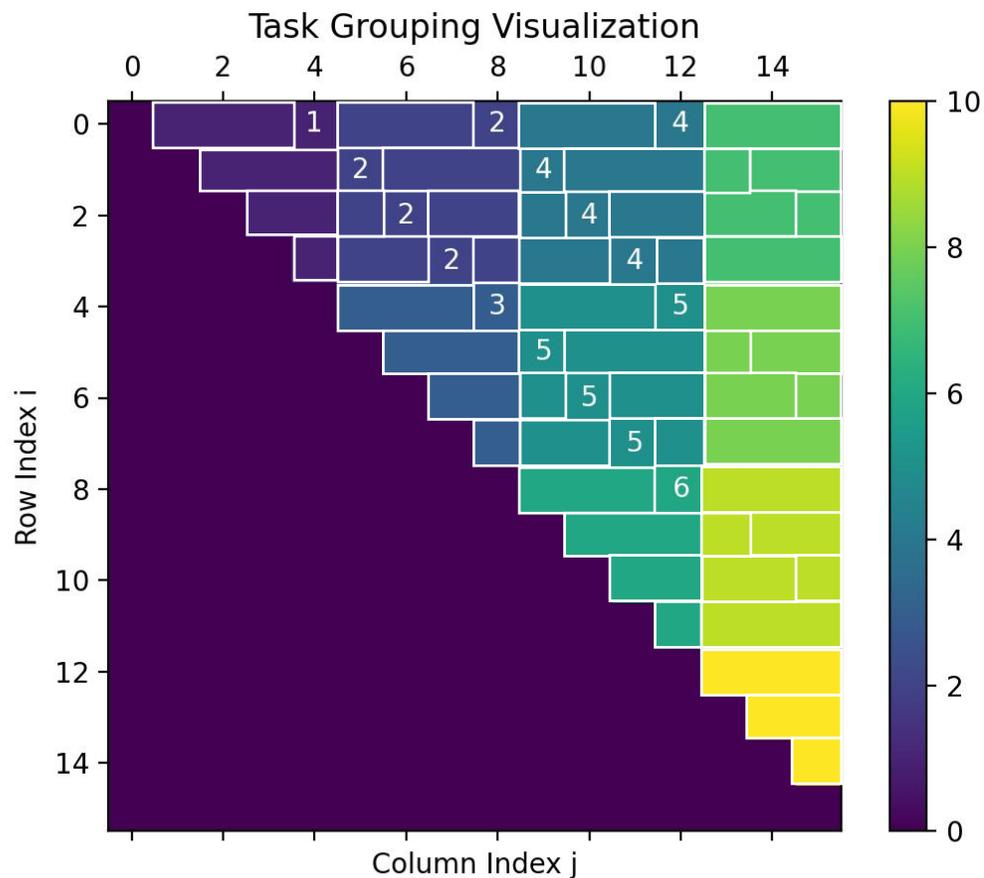
方法C

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算相互之间的加速度
- 不计算重力直接计算加速度，并直接加和

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

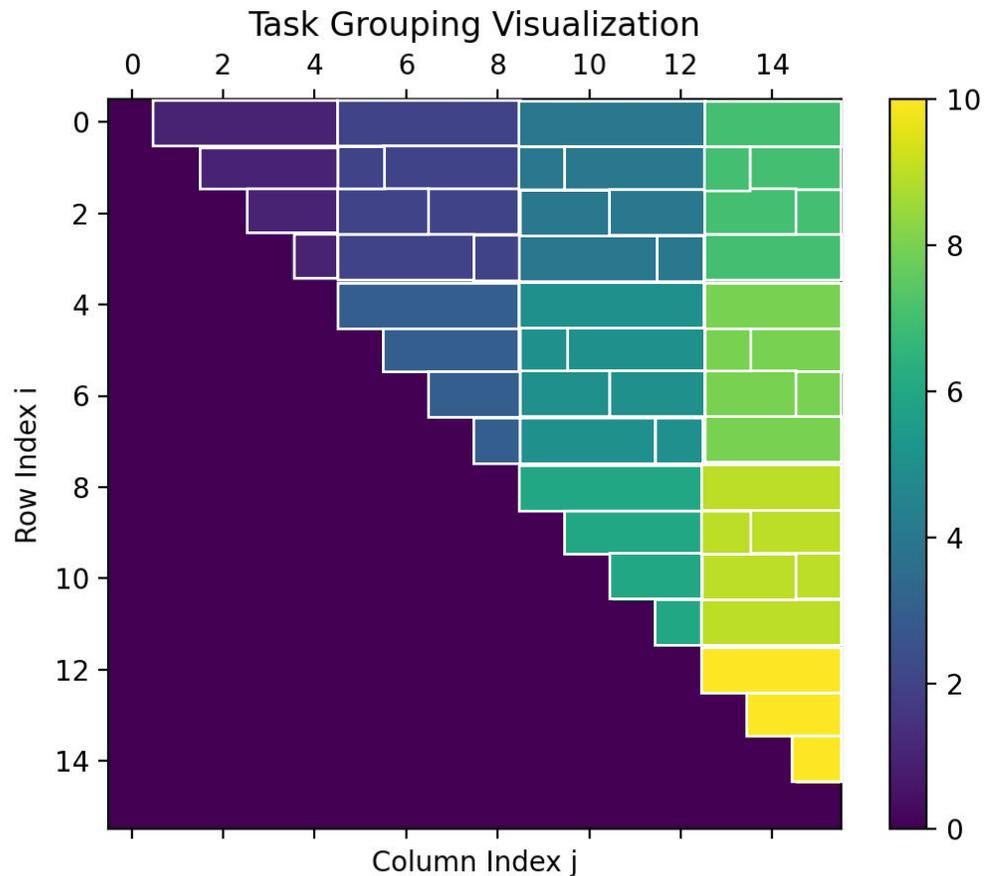
方法C

1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算相互之间的加速度
- 不计算重力直接计算加速度，并直接加和

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置



[02]

方法C

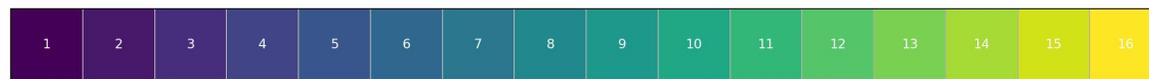
1. 直接计算各个天体的加速度

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算相互之间的加速度
- 不计算重力直接计算加速度，并直接加和

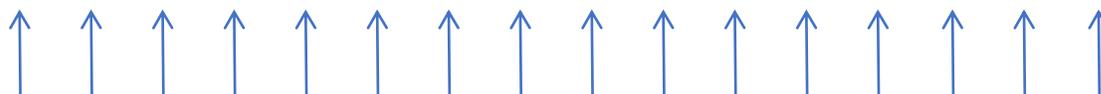
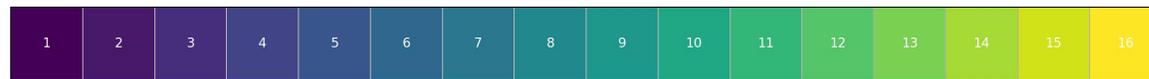
2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

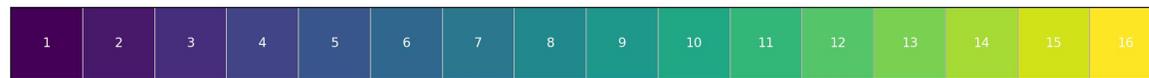
位置



速度



加速度



[02]

方法C

1.直接计算各个天体的加速度

- 对于N个天体，他们之间有 N^2 个相互作用力
- 使用万有引力定律计算相互之间的加速度
- 不计算重力直接计算加速度，并直接加和

1.5ms

惊人的提升!

2. 更新位置

- 确定一个最小时间刻
- 结合天体当前的速度和加速度更新天体速度
- 使用更新后的天体速度更新天体位置

0.3ms

[Part 03]

比较分析



[03]

方法C阶段I

```
// 运行时间1.5ms
// (N/BlockSize)*(N/BlockSize-1)/2*BlockSize个线程并行
__global__ void cal_acc_new(float3* acc_array, real* position_and_weight, int block_edge_len,
int hori_group_nums, int N) {
    extern __shared__ real sharedMemory[];
    <4次全局内存加载> // 将该线程负责的横向天体数据载入局部数据
    <4次全局内存加载> // 将一个其他天体的数据载入共享内存
    <一次同步> // 加载完毕后块内同步

    // BlockSize次循环
    for (int i = start_local_index; i < block_edge_len; i++) {
        <30次float乘法运算+6次浮点加法运算> // 计算加速度
        <3次float加法运算> // 累积行和
        <3次对于共享内存的原子操作> // 将计算值加入到'列和数组'中
    }
    <一次同步> // 计算完所有块内节点后块内各线程同步

    <3次对于全局内存的原子写操作> // 保存行和到全局内存
    <3次对于全局内存的原子写操作> // 保存列和到全局内存
}
```

[03]

方法C阶段II

```
// 运行时间0.3ms
// N个线程并行
__global__ void use_acc_update_position(real* position_and_weight, real* m_deviceVelocity,
float3* acc_array) {
    <1次全局内存访问> // 从全局内存中取出加速度数据
    <3次全局内存访问> // 从全局内存的速度数组中取出三个方向的速度数据

    <3次float乘法运算> // 计算新的速度
    <3次全局内存访问> // 将更新后的速度写回全局内存

    <3次float乘法运算> // 计算新的位置
    <6次全局内存读写> // 将更新后的位置写入全局内存
}
```

[03]

方法B

```
// 运行时间4ms
// N个线程并行
__global__ void simple_update_all( real* m_deviceVelocity, real* position_and_weight, int N) {
    extern __shared__ real mass[];
    <4次全局内存访问>
    // N次循环
    while (now_pos < 4 * N) {
        // 一个线程加载一个数据，然后计算BLOCK_SIZE个，然后同步一下，然后再加载数据到共享内存，然后再同步一下
        <4次全局内存访问>
        <一次同步>
        // BlockSize次循环
        for (int i = 0; i < BLOCK_SIZE; i++) {
            <30次浮点乘法运算+6次float加法运算>
        }
        <一次同步>
    }

    <3次全局内存访问> // 从全局内存的速度数组中取出三个方向的速度数据

    <3次float乘法运算> // 计算新的速度
    <3次全局内存访问> // 将更新后的速度写回全局内存

    <3次float乘法运算> // 计算新的位置
    <6次全局内存读写> // 将更新后的位置写入全局内存
}
}
```

[03]

比较分析

	方法C阶段I	方法C阶段II	方法B
并行线程数	$N * (\frac{N}{BlockSize} - 1) * \frac{1}{2}$	N	N
全局内存访问 (每线程)	8次	13次	4N+1次
浮点乘法运算 (每线程)	$BlockSize * 30$ 次	6次	30*N+6次
同步 (每线程)	2次	\	N/BlockSize次
共享内存原子操作 (每线程)	$BlockSize * 3$ 次	\	\
全局内存原子操作 (每线程)	6次	\	\

[03]

比较分析

带入数值

N=20480, Block Size=256

	方法C阶段I	方法C阶段II	方法B
并行线程数	80,896	20,480	20,480
全局内存访问 (每线程)	8次	13次	81,921次
浮点乘法运算 (每线程)	7,680次	6次	614,406次
同步 (每线程)	2次	\	80次
共享内存原子操作 (每线程)	768次	\	\
全局内存原子操作 (每线程)	6次	\	\
实测耗时	1.5ms	0.3ms	4.0ms

[Part 04]

总结



[04]

计算任务量绝非唯一！



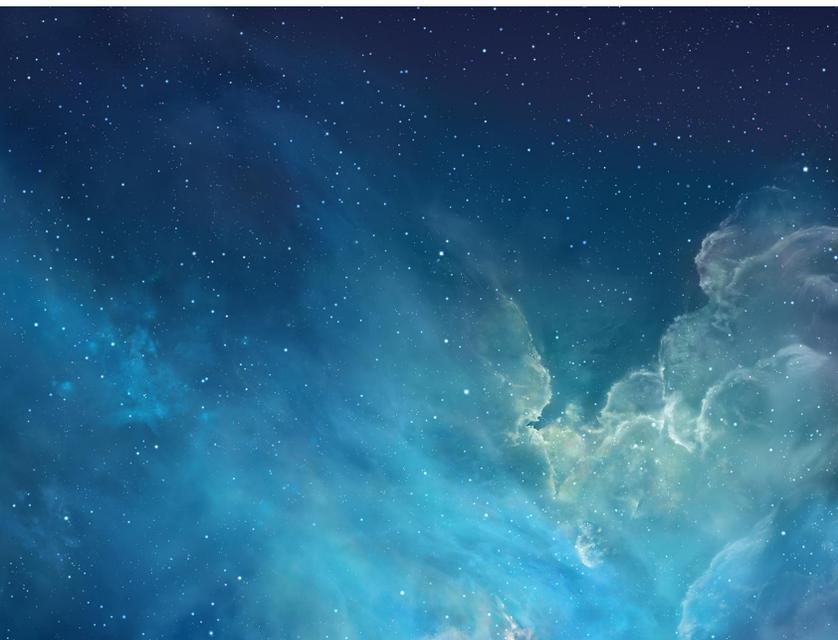
考虑内存访问和原子操作等开销



避免原子操作冲突很重要



简单的方法不一定就不好



感谢观看

下次再会

...●★ 在微微的晚风下欣赏夜空 ★●...

寻一个惬意的夜晚
看一次久违的满天星光
重温儿时搬个小板凳
在那片夜空下仰望天空的美好回忆