

УДК 681.324

М.А. Волк

*Харківський національний університет радіоелектроники*

## **СТРУКТУРНАЯ ОРГАНИЗАЦИЯ ПОВЕДЕНЧЕСКОГО ИМИТАЦИОННОГО МОДЕЛИРОВАНИЯ В GRID**

*Целью статьи является описание состава и функциональности элементов имитационной системы моделирования, предназначенной для работы в GRID-инфраструктуре.*

*имитационное моделирование, распределенные системы, GRID-инфраструктура*

### **Введение**

Использование глобальных распределенных вычислителей открывает перспективы построения имитационных моделей систем, требующих больших ресурсов. Одной из наиболее перспективных инфраструктур, предоставляющих подобные возможности, является GRID.

GRID является следующим поколением параллельного и распределенного компьютеринга, объединяющим различные гетерогенные ресурсы для решения задач большой размерности в науке, инженерии и коммерции [1]. Сегодня многие пакеты программ, рассчитанные на параллельные вычисления, адаптируются для работы в GRID. То же самое касается и систем моделирования, например, Bricks[2], OptorSim [3], SimGrid [4].

Адаптация существующих систем приводит к ограничению их возможностей, так как программи-

рование симуляторов выполняется в виде переделки существующего программного обеспечения (ПО). Данный подход не дает естественной интеграции системы моделирования в GRID - пространство.

В связи с этим, необходимо пересмотреть саму структуру моделирующих программ с целью оптимального включения в инфраструктуру GRID, тем самым создав своего рода middleware систем имитационного моделирования.

### **Вычислительное и поведенческое моделирование**

Исходя из того факта, что первоначально в истории развития теории моделирования преобладали математические модели, очень часто системы моделирования представляют собой пакеты решения сложных математических задач, которые предполагают формальные методы распараллеливания.

Для таких моделей в большинстве случаев дополнительных моделирующих программ не требуется, а достаточно наличия интерфейса параллельного программирования, в качестве которого наиболее широко используется MPI.

Когда говорят об имитационном моделировании, имеют ввиду проведение вычислительного эксперимента на ЭВМ [5]. При этом результатами проведения эксперимента могут быть статические, динамические характеристики моделируемой системы. Имитационное моделирование может быть проведено двумя способами:

- 1) простое решение математической задачи алгоритмическими методами (фактически мы приходим к способу, описанному выше);
- 2) построение алгоритмического решения, отражающего поведение системы (которое не всегда можно представить в виде математической модели).

Последнее решение чаще всего связано с поведенческим моделированием.

Поведенческое моделирование призвано отразить поведение модели во времени под воздействием внешних и внутренних факторов. В основе поведенческой имитационной модели лежит компьютерная программа, алгоритм которой соответствует алгоритму поведения некоторого объекта. Программа постоянно получает во времени вектор входных воздействий, отрабатывает логику поведения и постоянно выдает, с некоторой задержкой реального времени, выходные значения. Система моделирования следит за функционированием программы-модели, при необходимости производя согласование между частными имитационными моделями, пользователем или реальным устройством. Как частный случай, алгоритм может быть основан на математической модели, которая окружена программным интерфейсом.

Исполнение поведенческой модели аналогично исполнению процесса в многозадачной среде: процессорное время выделяется программе периодически, в точках синхронизации происходит обмен данными с другими программами. В отличии от вычислительной задачи, в которой происходит "отработка" модели от начала и до конца для получения результата, поведенческая модель постоянно находится в режиме выполнения.

В данной статье будут обсуждаться системы моделирования, поддерживающие поведенческое имитационное моделирование в GRID-инфраструктуре.

## Основные понятия

Система имитационного моделирования состоит из двух основных модулей: *моделирующей программы* и непосредственно *имитационной модели* (моделей). Каждый из модулей, с точки зрения операционной системы, может являться параллельно исполняемым *процессом*.

Моделирующая программа получает от пользователя *задание* на моделирование. Пользователем может выступать человек, программа, программно-аппаратная система и т.п. Задание на моделирование включает в себя имитационную модель объекта моделирования и параметры проведения эксперимента.

Имитационная модель, как правило, декомпозирируется на *частные модели*, которые могут исполняться параллельно.

Во время проведения вычислительного эксперимента задача моделирующей программы - организовать синхронное исполнение частных моделей и согласование результатов (промежуточных и окончательных) с пользователем.

Применение GRID для вычислительного эксперимента накладывает дополнительные требования на моделирующую программу.

Во-первых, частные модели исполняются на разных ресурсах.

Во-вторых, синхронизация частных моделей происходит через программное обеспечение GRID.

В-третьих, вычислительная структура ресурсов, на которых производится моделирование, может изменяться от эксперимента к эксперименту.

При использовании традиционной схемы моделирования [6], моделирующая программа берет на себя функции взаимодействия с пользователем. В среде GRID эти функции должна взять на себя отдельная программа, запущенная на вычислительном ресурсе пользователя – *управляющая программа*. Объединение функций возможно в рамках одной программы, однако, в этом случае, часть функций не будут задействованы во время конкретного запуска системы.

Исходя из вышеизложенного, сформулируем требования, налагаемые на систему имитационного моделирования в GRID.

1. Система имитационного моделирования должна взаимодействовать с программным обеспечением GRID. Последнее получило название *middleware*.

2. Моделирующая программа и частные модели должны быть платформенно независимыми в том смысле, в котором неизвестен заранее набор исполнительных ресурсов.

3. Структура системы моделирования должна учитывать специфику распределенного выполнения.

4. Моделирующая программа должна следить за изменением конфигурации вычислительных ресурсов. Исполнение данного требования в большинстве случаев можно переложить на middleware.

5. Наличие двух "сервисов" системы моделирования: моделирующей и управляющей программы.

В следующем разделе статьи предложенные требования получат свою реализацию в структурах систем имитационного моделирования для GRID.

## Структури системи моделювання

В даному розділі буде предложені кілька варіантів організації структури розподіленої імітаційної системи поведенческого моделювання, орієнтованих на використання в GRID.

Перша структура, яку назовем *універсальною*, може використовуватися для будь-яких класів імітаційних моделей та складу обчислювальних ресурсів (рис. 1).

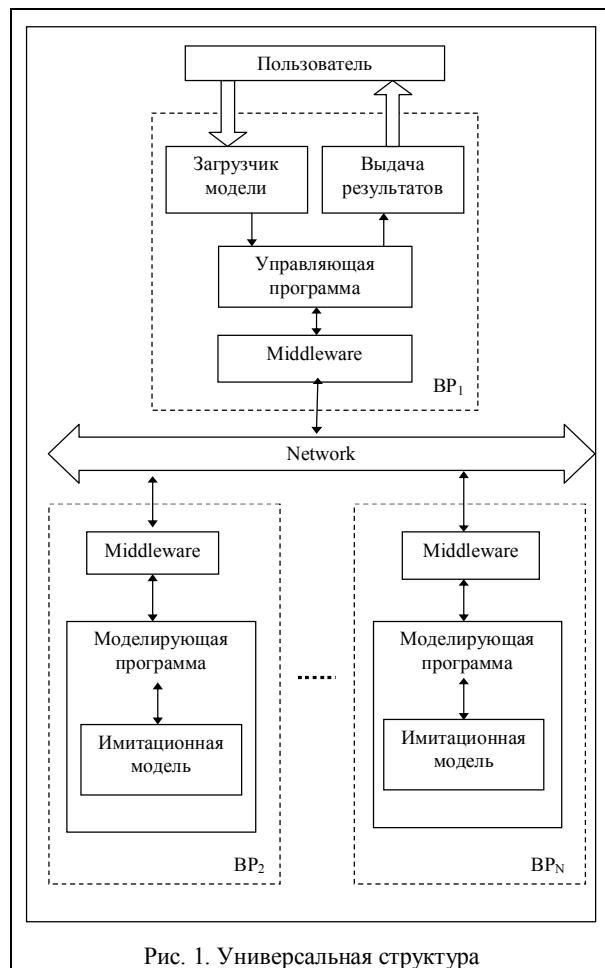


Рис. 1. Универсальная структура

В универсальній структурі явно виділені управлююча та моделююча программи. Імітаційні моделі являються органічно включеннями в оболочку моделюючої программи. Взаємодієння між елементами системи моделювання, розташованими на різних обчислювальних ресурсах (ВР), виконується за допомогою middleware. Поняття middleware широко використовується в GRID для позначення сервісів, реалізуючих безпекове та надійне управління обчислювальними ресурсами виртуальної мережі. При достатньо високій ступені стандартизації програмного забезпечення системи моделювання управлюючі та моделюючі программи самі можуть стати частиною middleware. Після цього вони підтримують ще один, що найбільше розповсюджено в програмному забезпеченні middleware (gLite та Nerd Grid) є відкритим та виконується в відкритій операційній системі Linux.

Данна структура буде працювати як в локальній мережі ЕВМ та на територіально розкиданих комп'ютерах, так і на віддалених кластерах. Ще одним плюсом такої структури є те, що написання самих імітаційних моделей при дотриманні стандартного інтерфейсу частин з системою моделювання не потребує від розробника знань про параллелізацію процесу моделювання.

Самий великий недолік в даному випадку – низька швидкість обміну даними між учасниками обчислювального експерименту. І в такому випадку, якщо час виконання цикла обробки частинних моделей перевищує час передачі даних в GRID, застосування параллелізації завдання стоїть під сумнівом.

Універсальна структура з найбільшою ефективністю може бути застосована в тих випадках, коли для виконання частинних моделей потрібні значительні обчислювальні ресурси, а зв'язок частинних моделей між собою є слабким.

В такому випадку, якщо частинні моделі мають меншу обчислювальну складність, а їх взаємозв'язки значительні, необхідно намагатися до мінімізації часу роботи моделюючої программи та middleware.

Ідеальним виходом, в цьому випадку, є виключення з програмного забезпечення функціонуючої на віддалених ресурсах ВР<sub>1</sub> – ВР<sub>N</sub>, моделюючої программи. Однак, це означає, що реалізація функцій взаємодії з middleware, управлюючою программою та іншими частинами моделлюється на саму імітаційну модель.

Такий підхід реалізується, але потребує великих затрат з боку розробників імітаційної моделі. Дійсно, крім своєї предметної області, такий розробник повинен знати правила роботи з middleware GRID, а сама модель стає "прив'язаною" до GRID-платформи. Виходом з подібної ситуації може бути створення некотоого контейнера для частинної моделі, який є стандартним для системи моделювання та обладає стандартним інтерфейсом як з частинною моделлю, так і з управлюючою программою.

С точки зору об'єктно-орієнтованого програмування це можна реалізувати таким чином: створити базовий клас ("інтерфейс"), від якого будуть наслідуватися всі частинні моделі. Цей клас буде містити стандартні функції обміну інформацією з моделюючою программою, іншими частинами моделлю та і т.д.

Друге рішення цієї ж проблеми – всередині частинної моделі використовувати один з стандартних інтерфейсів параллельного програмування, наприклад, MPI.

Подібне рішення приводить нас до іншої структури системи моделювання (рис. 2). Найбільш ефективно застосування такої архітектури на гомогенних кластерах, тому таку структуру можна назвати *кластерною*.

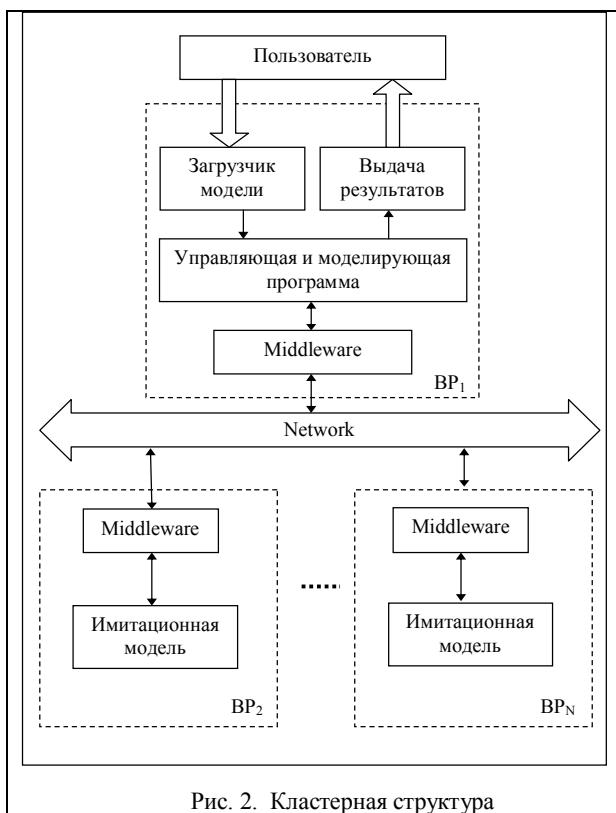


Рис. 2. Кластерная структура

В настоящее время существуют имитационные модели большой вычислительной сложности и обладающие неоднородной структурой. Такие модели относятся к моделям HLA (High Level Architecture), стандарты которых приняты IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers) в 2000 году.

Распараллеливание разнородных имитационных моделей является более сложным процессом и должно учитывать множество факторов. К ним можно отнести: природу частных моделей (например, дискретные и аналоговые), способы организации моделей (процессный, событийный, транзактный, просмотра активностей), разные механизмы управления модельным временем [7].

Следующая предлагаемая структура учитывает ряд значимых составляющих имитационной модели:

1. Вычислительная сложность частных моделей может быть разной. В связи с этим на отдельном вычислительном ресурсе могут исполняться несколько частных моделей небольшой сложности и обладающих высокой степенью связности.

2. Для реализации п.1 в управляющую программу системы моделирования вводится дополнительный модуль: диспетчер частных моделей, - осуществляющий оценку взаимосвязей моделей и их вычислительную сложность.

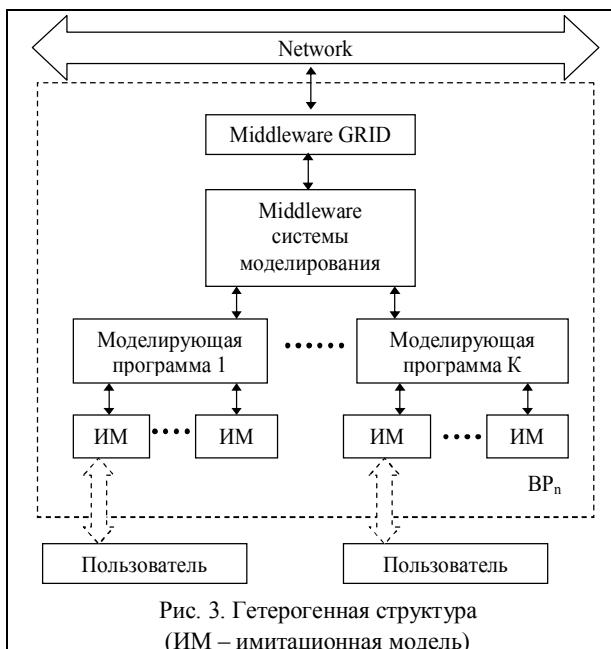
3. Для каждого рода частных моделей необходимо наличие своей моделирующей программы. В случае, если моделирующие программы для частных моделей реализованы с использованием разных способов организации имитационного моделирования [5], необходимо дополнительное программное обеспечение, согласовывающее их взаимодействие.

4. Для взаимодействия моделирующих программ, указанных в п.3, необходимо создание middleware системы моделирования, согласовывающего работу разнородных моделирующих программ.

5. Для реализации п.4 необходимо создание интерфейсов и протоколов взаимодействия, учитывающих специфику имитационного моделирования.

6. Управление отдельными вычислительными ресурсами может осуществляться автоматически (программными или аппаратными средствами) или вручную (пользователями).

В общем случае полное программное обеспечение, установленное на одном вычислительном ресурсе может иметь структуру, приведенную на рис. 3.

Рис. 3. Гетерогенная структура  
(ИМ – имитационная модель)

В гетерогенной системе моделирования задания на моделирование могут корректироваться пользователями во время вычислительного эксперимента. Отдельные вычислительные ресурсы могут содержать одну имитационную модель и не содержать управляющих программ. Состав и характеристики ресурсов в GRID могут динамически изменяться. Организация взаимодействия подсистем моделирования в таких условиях является сложной технической задачей, работа над решением которой ведется в настоящее время.

В заключении раздела, приведем несколько примеров наиболее вероятных заказчиков гетерогенной системы моделирования в GRID.

Во-первых, разработчики сложных энергетических систем, включающих элементы производства, транспортировки и потребления энергии, системы управления, охлаждения, очистки т.д.

Во-вторых, разработчики систем нефте- и газоизготовления, транспортировки и переработки.

В-третьих, военные – для имитации военных действий с учетом взаимодействия тренажеров пер-

сонала, географических и погодных моделей, моделей противника и т.п. [8]

Кроме приведенных выше приложений, огромное число задач, способных решаться в GRID, присутствует в таких наукоемких областях, как биология, метеорология, медицина, химия, электроника и т.д.

## **Выводы**

В настоящее время стандарты построения систем моделирования в GRID, как и сама GRID-инфраструктура, находятся в стадии формирования. В данной статье предложены различные структуры построения имитационных поведенческих систем моделирования, а также оценены области их возможного применения. В качестве дальнейших исследований необходимо рассмотрение состава и функциональности конкретных реализаций моделирующих и управляющих программ, разработка протоколов обмена данными между элементами предложенных структур.

## **Список литературы**

1. Петренко А.І. GRID технології в науці і освіті // Матеріали 9-ої Міжнародної конференції «Системний аналіз та інформаційні технології». – К., 2007. – С. 138-140.

3. Aida K., Takefusa A., Nakada H., Matsuoka S., Sekiguchi S., Nagashima U. Performance Evaluation Model for Scheduling in a Global Computing System // Int. J. of High Performance Computing Applications. – 2000. – 14 (3). – P. 268-279.

3. Bell W.H., Cameron D.G., Capozza L., Millar A.P., Stockinger K., Zini F. OptorSim. A Grid Simulator for Studying Dynamic Data Replication Strategies // Int. J. of High Performance Computing Applications. – 2003. – 17 (4). – 403 p.

4. Casanova H. Simgrid. A Toolkit for the Simulation of Application Scheduling // Proc. of the First IEEE/ACM Int. Symposium on Cluster Computing and the Grid, Brisbane, Australia. – 2001. – P. 137-143.

5. Максимей И.В. Имитационное моделирование на ЭВМ. – М.: Радио и связь, 1988. – 232 с.

6. Горбачев В.А., Волк М.А., Бабаев А.П. Организация эффективного моделирования сложных систем // АСУ и приборы автоматики. – 1997. – Вып. 104. – С. 61-69.

7. Окольнишников В.В. Представление времени в имитационном моделировании // Вычислительные технологии. – 2005. – Т. 10, № 5. – С. 57-80.

8. Mille D.C., Thorpe J.A. SIMNET: the advent of simulator networking // Proc. of the IEEE. 1995. – Vol. 83, N 8. – P. 1114-1123.

*Поступила в редакцию 30.10.2007*

**Рецензент:** д-р техн. наук, проф. С.Г. Удовенко, Харьковский национальный университет радиоэлектроники, Харьков.