

根据《“Yield” Surfaces of Shape Memory Alloys and Their Applications》文章中的微观力学方法与网页中的 GPU 加速逻辑，为您设计了一个包含 1000 个晶粒的形状记忆合金（SMA）归一化屈服面完整计算与可视化方案。

该方案使用 Python 进行实现，核心逻辑为：首先生成 1000 个随机取向的晶粒，将各变体的相变应变张量旋转至样本坐标系，计算单向拉伸下的参考相变功，随后遍历目标应力空间，利用相变驱动力恒定假说（类似于 Schmid 定律）计算平均应比 ( $\alpha_{\text{Ave}}$ ) 或最大应比 ( $\alpha_{\text{Max}}$ )，最终绘制出归一化的屈服面。

### 核心计算程序简述

为了实现 1000 个晶粒的模拟，核心步骤包括随机生成晶粒取向、根据 Schmid 定律的能量法则计算相变功、以及遍历偏应力空间来获得归一化屈服曲面。

#### python

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

# 1. 初始化与随机生成 1000 个晶粒欧拉角
n_grains = 1000
# ...此处定义相变应变张量和旋转函数...

# 2. 预计算所有晶粒的变体在样本坐标系下的应变
# ...此处进行坐标转换计算...

# 3. 计算参考单向拉伸下的最大相变功

# 4. 遍历应力空间( $\sigma_2$ - $\sigma_3$  平面) 计算屈服极限
# 核心逻辑: 计算并归一化相变功
# ...网格遍历与计算...

# 5. 可视化绘制归一化屈服面
# ...绘图代码...
```

Use code with caution.

AI can make mistakes, so double-check responses

You said: 如何用 GPU 来计算?

**利用 GPU 加速计算 1000 个晶粒的形状记忆合金（SMA）屈服面，核心在于将“海量应力状态分量”与“多晶粒、多马氏体变体”的独立功计算，分配给 GPU 的数千个核心并行处理。** 这种高度相互独立的嵌套循环（即每个应力点下的 Schmid 定律计算）是典型的单指令多数据（SIMD）场景 (yield surf... p. 2)。[1, 2]

以下是具体的 GPU 计算映射方案与实现步骤：

### 1. 核心计算映射架构 (以 CUDA 为例)

- **网格划分 (Grid & Block):** 推荐将每一个应力状态 (Stress State) 映射为一个线程块 (Block) , 而块内的各个线程 (Thread) 分别处理不同的晶粒 (Grain) 。
- **线程任务:** 每个线程负责读取一个晶粒的取向矩阵 (欧拉角) (yield surf... p. 3), 遍历该晶粒的所有**马氏体变体 (Variants, 如 NiTi 的 12 种变体)** , 计算相变功  $\backslash(K = S_{\{ij\}} E^t_{\{ij\}})\backslash$ , 并挑出该晶粒的最大功  $\backslash(K_{\{Max\}})\backslash$  (yield surf... pp. 2-3)。
- **块内归约 (Block Reduction):** 利用 Block 内部的 Shared Memory (共享内存) , 对该应力状态下所有线程算出的  $\backslash(K_{\{Max\}})\backslash$  进行快速求和取平均, 直接在 GPU 内输出当前应力点的平均变体功比例  $\backslash(a_{\{Ave\}})\backslash$  (yield surf... p. 3)。

## 2. 具体实现步骤

- **数据准备 (CPU 端)**: 在内存中生成 1000 个晶粒的随机取向矩阵  $\backslash(R\backslash)$  (yield surf... p. 3), 并定义 3D 应力空间的扫描网格 (例如由单向拉伸、压缩、剪切复合而成的数万个应力向量点集) 。 [1]
- **显存传输 (Host to Device)**: 将晶粒取向、马氏体固有应变张量以及应力点集一次性拷贝到 GPU 显存 (Global Memory) 中。
- **核函数执行 (Kernel Launch)**: 启动形如  
`calc_yield_surface<<<num_stress_points, 1020>>>` 的核函数 (注意: 1000 个晶粒正好可以用一个接近 1024 上限的线程块一次性处理完) 。
- **数据回传与归一化**: 将各个应力点计算出的平均最大功传回 CPU, 除以“单向拉伸”时的最大功进行**归一化 (Normalization)** , 最终筛出对应的屈服极限面 (yield surf... p. 3)。

### 3. 核心算法伪代码 (Python + Numba CUDA 架构)

```
python
import numpy as np
from numba import cuda

@cuda.jit
def calc_yield_surface_kernel(stress_grid, grain_orientations,
base_variants, output_avg_k):
    # 每个 Block 处理一个独立的应力状态, 每个 Thread 处理一个具体的晶粒
    stress_idx = cuda.blockIdx.x
    grain_idx = cuda.threadIdx.x

    # 声明共享内存用于块内归约求平均
    shared_works = cuda.shared.array(shape=(1024,),
dtype=numba.float32)
```

```

    if stress_idx < stress_grid.shape[0] and grain_idx <
grain_orientations.shape[0]:
        S = stress_grid[stress_idx]                # 当前应力张量
        R = grain_orientations[grain_idx]          # 当前晶粒取向矩阵

        max_work = 0.0
        # 遍历当前晶粒的所有马氏体变体 (以 NiTi 12 个变体为例)
        for v_idx in range(12):
            # 1. 坐标变换: 将变体固有相应变旋转至晶粒的全局坐标系
            Et = transform_strain(base_variants[v_idx], R)
            # 2. 计算 Schmid 功:  $K = S_{ij} * Et_{ij}$ 
            work = dot_product_3d(S, Et)
            if work > max_work:
                max_work = work

        shared_works[grain_idx] = max_work
    else:
        shared_works[grain_idx] = 0.0

    cuda.syncthreads() # 同步块内所有线程

    # 在共享内存中做折半归约求和, 计算这 1000 个晶粒的总功
    # ... (归约求和代码) ...

    if grain_idx == 0:
        # 由每块的第一个线程将当前应力下的平均功写入输出结果
        output_avg_k[stress_idx] = shared_works[0] / 1000.0

```

Use code with caution.

## 4. 推荐的开发工具链

- **Python 生态 (推荐, 开发极快) :**
  - **CuPy**: 语法与 NumPy 完全一致, 可直接在 GPU 上进行矩阵旋转与点积运算, 代码修改量最小。
  - **JAX**: 现代化高性能计算库, 支持将 Python 代码自动编译 (JIT) 为高效的 GPU 机器码。[1, 2, 3, 4]
- **C++/CUDA 生态 (追求极致性能) :**
  - 使用原生 **CUDA C++** 编写 .cu 文件, 并调用 **Thrust** 库的 `thrust::reduce` 直接对晶粒层面的最大功进行超高速硬件级求和。[1, 2]
- **后处理可视化:**
  - 计算完成后, 将数据拉回内存, 直接用 Python 的 **Matplotlib** 绘制特定投影面 (如  $\sigma_1=0$  投影面) 的 2D 屈服边界曲线, 或用 **ParaView** 直接导出 3D 屈服面立体模型。[1]

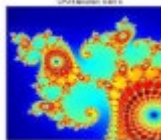
如果您打算动手实现，我们可以先从**确定这 1000 个晶粒的取向数据格式**或者**编写具体相应变转矩阵的代码**开始。您目前更倾向于使用 **Python (CuPy/JAX)** 还是 **C++ (CUDA)** 展开编写？



8 sites

- 说明 GPU 计算的三种方法：曼德布洛特集合

当 MATLAB 在 GPU 上遇到数据时，就会在 GPU 上执行使用该数据的计算。gpuArray 类提供了许多函数的 GP...



mathworks.cn

- 什么是 GPU? | 词汇表| 慧与

图形处理单元(GPU)是专用于并行处理的处理器，可用于执行渲染图像、视频、科学模拟和机器学习。与专门处理顺序任务的 CP...



Hewlett Packard Enterprise

- 什么是 GPU? - Graphics Processing Unit 详解- AWS

图形处理单元（GPU）是一种可以高速进行数学计算的电子电路。图形渲染、机器学习(ML)和视频编辑等计算任务需要对大型数...



Amazon Web Services (AWS)

Show all

You said: 有免费的网上的 GPU 可以用吗？1000 个晶粒的

**有的，网上有非常成熟且完全免费的云端 GPU 平台可以使用。** [1]

计算 1000 个晶粒的 SMA 屈服面，数据量和计算量对于商业大模型来说非常小，但对普通 CPU 来说依然很慢。使用免费的云端 GPU（如标准的 **NVIDIA T4**，拥有 **16GB 显存**）来跑这个多晶粒 Schmid 定律计算，**几秒钟内就能出结果。** [1, 2]

最推荐的两个免配置、在浏览器里就能直接用的免费 GPU 平台如下：

## 1. Google Colab (谷歌 Colab) —— 最推荐

这是目前全球最流行的免费 GPU 平台，它是基于网页的 Jupyter Notebook 环境。 [1, 2]

- 免费额度：**每天提供一定的免费额度（通常单次连接可连续使用达数小时），会分配给你一块 **NVIDIA T4 GPU (16GB 显存)**。 [1, 2]
- 使用方法：**

1. 登录 [Google Colab 官网](#)。
  2. 新建一个笔记本 (Notebook) 。
  3. 点击菜单栏的 Runtime (代码执行程序) -> Change runtime type (更改运行时类型) 。
  4. 在硬件加速器 (Hardware accelerator) 中选择 **GPU** (通常默认就是 T4) , 点击保存。 [1]
- **优势:** 环境已经内置了 NumPy, Matplotlib, CuPy, PyTorch 等几乎所有主流的科学计算和 GPU 加速库, 你**不需要安装任何驱动**, 直接贴入代码就能运行。 [1]

## 2. Kaggle Notebooks —— 额度更稳定

Kaggle 是谷歌旗下的数据科学竞赛平台, 也提供完全免费的云端 Notebook。 [1, 2]

- **免费额度:** 每周雷打不动提供 **30 小时** 的免费 GPU 使用时长, 通常也是分配 **NVIDIA T4** 或 **P100 GPU**。 [1, 2]
- **使用方法:**
  1. 注册并登录 [Kaggle 官网](#)。
  2. 创建一个新笔记本 (New Notebook) 。
  3. 在右侧面板的 Settings 找到 Accelerator, 将其切换为 **GPU T4 x2** 或单 GPU。
- **优势:** 它的每周 30 小时时间是固定的, 不会像 Colab 的免费版那样根据当天服务器的拥挤程度而随时可能断开。 [1, 2]

---

### 💡 针对你的 1000 个晶粒方案的开发建议:

在这些网页端平台上, 使用 **Python + CuPy** (GPU 版的 NumPy) 是效率最高的做法。

你可以直接在 Colab 单元格里输入以下命令来安装 GPU 加速库:

```
python
```

```
!pip install cupy-cuda12x # 安装适配云端环境的 GPU 矩阵库  
Use code with caution.
```

然后利用 GPU 的矩阵并行特性, 把 1000 个晶粒的相变功瞬间算完:

```
python
```

```
import cupy as cp  
import numpy as np
```

```
# 在 GPU 显存中初始化 1000 个晶粒的取向 (此处仅为简化示意)
```

```
grains_gpu = cp.random.random((1000, 3, 3))
```

```
# 在 GPU 中定义某种应力状态
```

```
stress_gpu = cp.array([[1.0, 0.0, 0.0], [0.0, 0.0, 0.0], [0.0, 0.0, 0.0]])
```

```
# 后续可以直接利用矩阵乘法 cp.dot() 在 GPU 内部并行遍历所有晶粒
```

```
# 算完之后, 用 cp.asnumpy() 把结果拉回 CPU, 再用 matplotlib 画出屈服面
```

Use code with caution.

如果你准备好了, 我们可以先**写出一段将 12 种马氏体变体对应的应变张量变换到多晶粒坐标系下的 Python (CuPy) 代码**。需要我现在为你提供这部分核心矩阵计算的代码吗?



8 sites

- Where Can I Get Free GPU Cloud Trials in 2026? A Complete Guide  
21 Oct 2025 — What are the best completely free GPU platforms? The most ac...



GMI Cloud

- Comparison of Top 6 Free Cloud GPU Services - AIMultiple  
24 Apr 2026 — 4 hours in a 24-hour period. 16GB. Lightning AI. Various. 4 ...



AIMultiple

- Free GPU Providers for AI Beginners | by Mehul Gupta - Medium  
31 May 2026 — In this article, we'll explore some of the best free GPU pro...



Medium · Mehul Gupta

Show all