

2020 并行应用挑战赛

优化组决赛赛题

题目：

三维非标准快速傅里叶变换

简介：

非标准快速傅里叶变换（Non-Uniform Fast Fourier Transform, NUFFT）是一种处理非标准采样的快速算法，在信号处理方面广泛应用。快速傅里叶变换算法 FFT 广泛地应用于科学计算的各个领域，被评价为二十世纪十大算法之一。但是，FFT 算法对数据采样分布于非均匀网格上的情况时，如雷达信号处理、CT、MRI 等等，传统的 FFT 算法就束手无策了。而 NUFFT 算法就是为了解决这个问题应运而生。

本次赛题选用的背景是 3D-MRI 成像，NUFFT 算法通常使用两个 NUFFT 算子：forward NUFFT（FWD）和 adjoint NUFFT（ADJ）。

计算一个信号 f 的 forward NUFFT 包括以下三步：

- (1) point-wise scaling of f by s (s is symmetric scaling function)
- (2) execution of a M-point FFT
- (3) convolution interpolation onto the set of $\omega's$

计算一个信号的 adjoint NUFFT 可以看做是前向 NUFFT 的逆运算：

- (1) convolution interpolation from the set of $\omega's$
- (2) execution of an inverse M-point FFT
- (3) point-wise scaling of f by s and M

convolution 在其中是最耗时的计算，其算法如下：

```
1: // Part 1: Common to FWD and ADJ      1: // Part 2a: Only in FWD Convolution      1: // Part 2b: Only in ADJ Convolution
2: // N2: width of Cartesian Grid          2: // Perform separable convolution          2: // Perform separable convolution
3: // wx[p]: x co-ordinate of sample        3: // raw[p]: Sample value                    3: // raw[p]: Sample value
4: // Form x interpolation kernel            4: // f[x,y,z]: Cartesian Grid point          4: // f[x,y,z]: Cartesian Grid point
5: kx = wx[p]                             5: raw[p] = 0                                5:
6: x1 = ceil(kx - W)                      6: for x = 0 to lx - 1 do                    6: for x = 0 to lx - 1 do
7: x2 = floor(kx + W)                    7:   for y = 0 to ly - 1 do                  7:   for y = 0 to ly - 1 do
8: lx = x2 - x1 + 1                      8:     for z = 0 to lz - 1 do                8:     for z = 0 to lz - 1 do
9: for i = 0 to lx - 1 do                 9:       raw[p] += f[kx[x], ky[y], kz[z]]    9:       f[kx[x], ky[y], kz[z]] += raw[p]
10:   nx = x1 + i                         * winX[x] * winY[y] * winZ[z]
11:   kx[i] = mod(nx, N2)                  10:     end for
12:   winX[i] = LUT(abs(nx - kx))          11:   end for
13: end for                               12: end for
14: // Form y and z interpolation kernels
15: ...
```

Figure 2. Convolution Code

Convolution 的并行方法可以把所有采样分配到每个并行线程中计算，但是在相邻的点会出现互斥操作，影响并行效率。优化方法可参考文献 [1]，使用数据块划分进行多线程设计，并利用 Intel 的 AVX 指令集进行 SIMD 向量化优化。

[1] Dhiraj D. Kalamkar, Joshua D. Trzasko, et al. High Performance Non-uniform FFT on Modern x86-based Multi-core Systems, IPDPS 2012.

程序说明:

代码为 C++ 代码, 已经实现 OpenMP 功能, 源代码在根目录下, 输入数据在 data 目录下, 编译需要安装 boost 和 fftw。

使用最新的 Intel 编译器

编译:

- 使用 source 命令加载计算节点或编译节点的 Intel 编译器
- 默认基准编译选项为:

`-Wall -O3 -xCore-AVX512 -fopenmp -fp-model precise`

- 编译命令: `make`

编译完成后, 会在当前 NUFFT 目录下生成可执行代码: Demo

运行:

`./Demo data/Orig $NUM_THREAD $NUM_ITERATION`

\$NUM_ITERATION 为迭代次数, 最大设为 50。

输入数据为四组:

- (1) Orig: Orig.coord, Orig.KS, Orig.raw;
- (2) Random: Random.coord, Random.KS, Random.raw;
- (3) Radial: Radial.coord, Radial.KS, Radial.raw;
- (4) Spiral: Spiral.coord, Spiral.KS, Spiral.raw;

Orig 数据规模最小, 可以作为调试数据集。

正确性验证:

规则:

1. 可以用其它功能相同的库或自行实现的函数替换 boost 和 fftw。
2. 计时由输入文件读入介绍开始, 到开始输出结果文件前结束, 禁止改变计时函数位置, 一经查实, 该题目成绩作废。
3. 最终优化成绩比较, 以程序计时输出时间为评测依据。时间越短得分越高。
4. 代码提交后, 由评委/组委会对代码进行验证和进行其他算例以验证代码正确性。规则最终解释权在优化组评委