

Studio Esecutivo Progetto LAR Splitting 2D – CPD22

Gruppo: 5.a – Castagnacci Giulia 581749, Giordano Elisabetta 536265

20 Mag 2022

Repository GitHub: <https://github.com/GiuliaCastagnacci/LARSplitting2D.git>

Contents

Analisi, ottimizzazione e parallelizzazione	1
Premessa	1
Funzioni analizzate	2
<i>pointInPolygonClassification</i>	2
<i>spaceindex</i>	3
<i>boundingbox</i>	5
<i>boxcovering</i>	5
Funzioni aggiunte	6
Funzioni di libreria utilizzate dalle funzioni principali	7
Grafo delle dipendenze refactoring	8

Analisi, ottimizzazione e parallelizzazione

In questa sezione si illustreranno i cambiamenti effettuati per poter ottimizzare e parallelizzare le funzioni. Per quanto riguarda l'analisi delle funzioni, è presente una descrizione accurata nella relazione precedente, visitabile al seguente indirizzo: <https://github.com/GiuliaCastagnacci/LARSplitting2D/blob/main/relazioni/studioPreliminare.md>

Premessa

Per analizzare le prestazioni delle funzioni, abbiamo utilizzato le seguenti macro:

1. *@btime*:
 - a. Calcola e stampa il tempo trascorso durante l'esecuzione della funzione.

- b. Misura e stampa la quantità di memoria allocata durante l'esecuzione del codice.

2. *@code_warntype*:

- a. Consente di visualizzare i tipi dedotti dal compilatore, individuando così ogni tipo di instabilità nel nostro codice.
- b. L'output è un abstract syntax tree (AST), che ci avviserà di qualsiasi problema di inferenza di tipo nel codice, evidenziandolo in rosso. Altrimenti, se la funzione è di tipo stabile verrà evidenziato l'output in blu.

3. *@benchmark*:

- a. Valuta i parametri della funzione separatamente, quindi chiama la funzione più volte per creare un campione dei tempi di esecuzione.
- b. L'output mostrerà il tempo medio impiegato per eseguire il codice.

Per ottimizzare e parallelizzare le funzioni sono state principalmente usate le seguenti macro:

1. *@threads*:

- a. Questa macro è apposta davanti a un *for* per indicare a Julia che il loop è una regione multi-thread.
- b. Lo spazio di iterazione viene suddiviso tra i thread, dopodiché ogni thread scrive il proprio ID thread nelle posizioni assegnate.

2. *@spawn*: è uno degli strumenti che Julia mette a disposizione per assegnare compiti ai lavoratori.

Funzioni analizzate

pointInPolygonClassification

- Versione iniziale della funzione
 - Tempo di esecuzione ottenuto: 163.289 ns
 - Tipo: stabile
 - Benchmark: Figura 1
- Versione modificata della funzione:
 - Tempo di esecuzione ottenuto dopo le modifiche: 146.026 ns
 - Benchmark: Figura 2

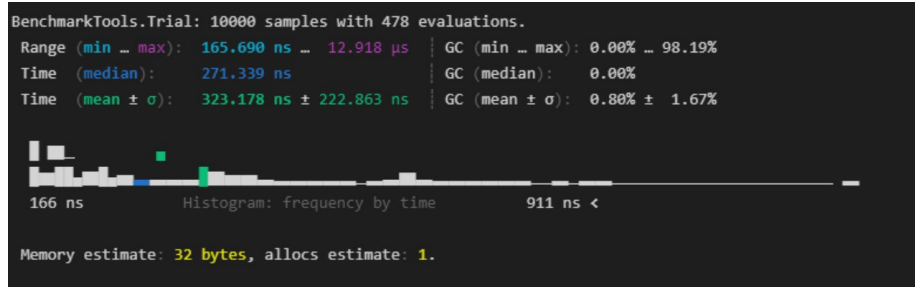


Figure 1: Benchmark pointInPolygonClassification

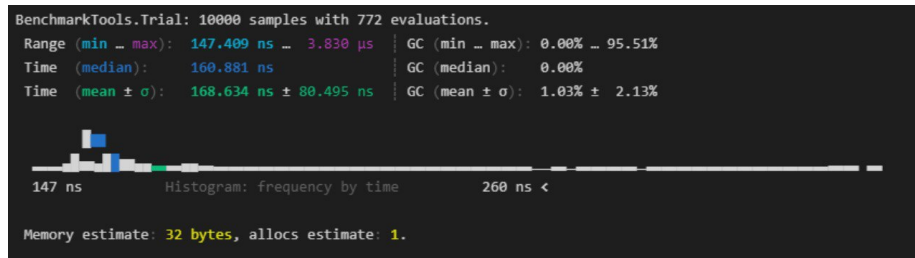


Figure 2: Benchmark pointInPolygonClassification modificato

Nella versione modificata abbiamo creato una nuova funzione per ogni edge, sostituendo i relativi if else a catena di pointInPolygonClassification con le rispettive chiamate alle nuove funzioni.

Lo splitting avviene mediante la riduzione della faccia di interesse e tutte quelle di possibile intersezione con lei. La faccia viene ridotta ai suoi spigoli di bordo, così come le altre incidenti vengono ridotte agli spigoli di bordo; generato il grafo avente come nodi tutte le possibili intersezioni questo viene ridotto alla sua componente di lunghezza massimale e su questa vengono estratte le due celle.

spaceindex

- Versione iniziale della funzione
 - Tempo di esecuzione ottenuto: 132.000 μ s
 - Tipo: Del code_warntype di spaceindex emerge la instabilità di tipo di alcune variabili e non del metodo. in particolare, sono type unstable bboxes, xboxdict, yboxdict, zboxdict, xcovers, ycovers, zcovers e covers.
 - Benchmark: Figura 3
- Versione modificata della funzione:
 - Tempo di esecuzione ottenuto dopo le modifiche: 60.400 μ s
 - Benchmark: Figura 4

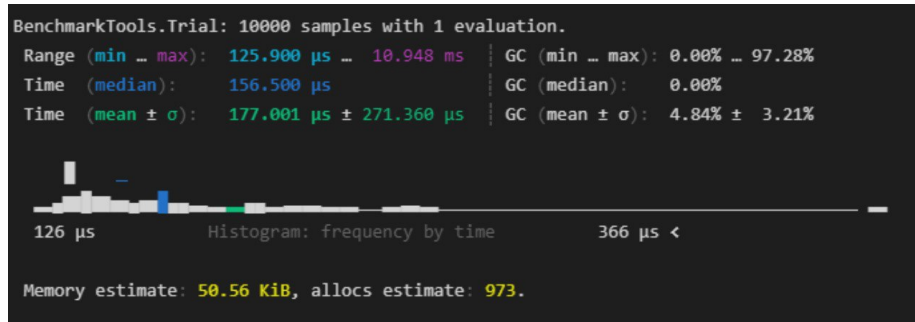


Figure 3: Benchmark spaceindex

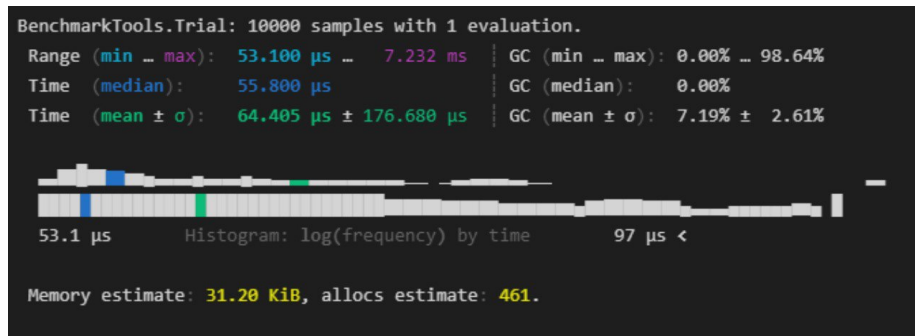


Figure 4: Benchmark spaceindex modificato

boundingbox

- Versione iniziale della funzione
 - Tempo di esecuzione ottenuto: $17.200\ \mu s$
 - Tipo: instabile
 - Benchmark:

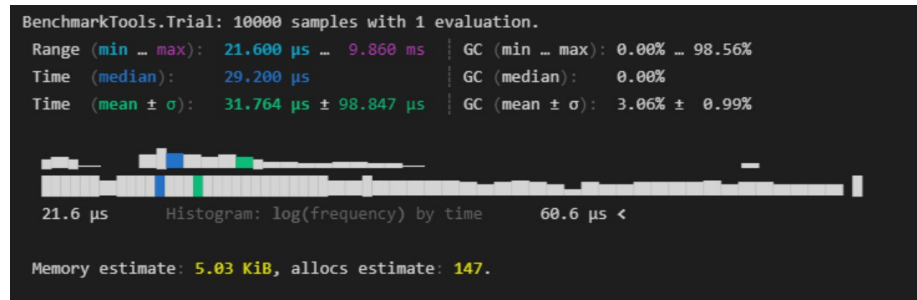


Figure 5: Benchmark boundingbox

- Versione modificata della funzione:
 - Tempo di esecuzione ottenuto dopo le modifiche: $6.920\ \mu s$
 - Benchmark:

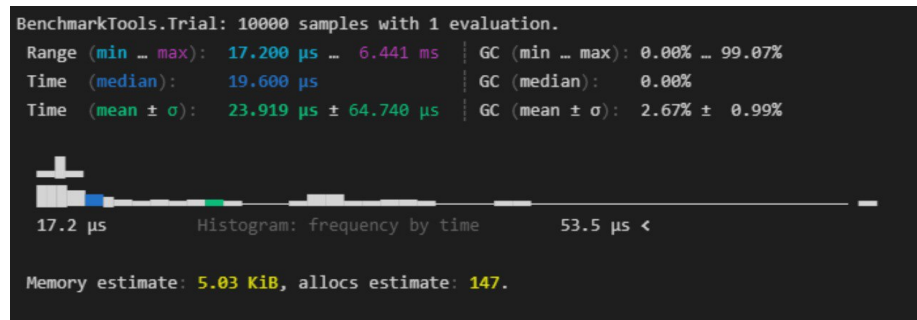


Figure 6: Benchmark boundingbox modificato

boxcovering

- Versione iniziale della funzione
 - Tempo di esecuzione ottenuto: $5.750\ \mu s$
 - Tipo: stabile

– Benchmark:

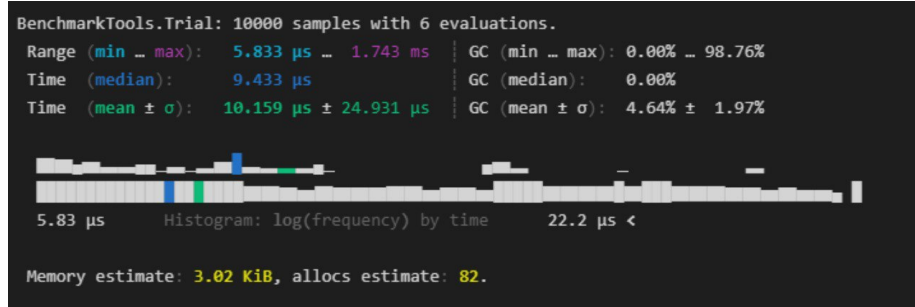


Figure 7: Benchmark boxcovering

- Versione modificata della funzione:
 - Tempo di esecuzione ottenuto dopo le modifiche: 8.767 μs
 - Benchmark:

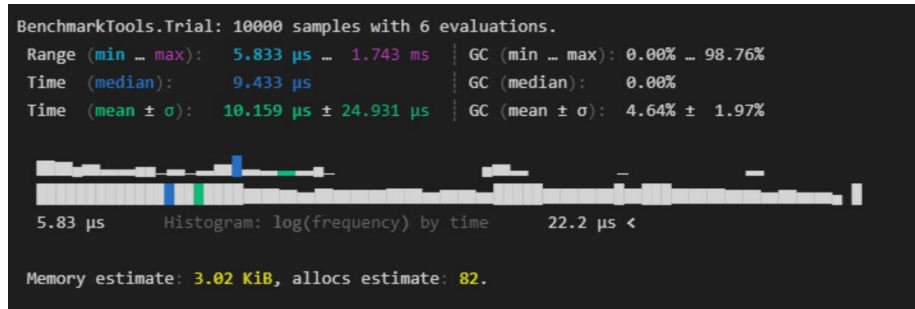


Figure 8: Benchmark boxcovering modificato

Funzioni aggiunte

- `addIntersection(covers::Array{Array{Int64,1},1}, i::Int, iterator)` aggiunge gli elementi di iterator nell'i-esimo array di covers. Utilizzata in: `boxcovering`
- `createIntervalTree(boxdict::AbstractDict{Array{Float64,1},Array{Int64,1}})` dato un dizionario ordinato crea un `intervalTree`, ovvero una struttura dati che contiene intervalli e che consente di trovare in modo efficiente tutti gli intervalli che si sovrappongono a un determinato intervallo o punto. Utilizzata in: `spaceindex`, `boxcovering`

- `removeIntersection(covers::Array{Array{Int64,1},1})` elimina le intersezioni di ogni bounding box con loro stessi. Utilizzata in: `spaceindex`

Sulle funzione aggiuntive sono stati eseguiti i test per verificare il corretto funzionamento.

Funzioni di libreria utilizzate dalle funzioni principali

- **enumerate**: un iteratore che produce (i, x) dove i è un contatore a partire da 1, e x è il valore i-esimo della collezione su cui scorre l'iteratore dato.
- **size**: restituisce una tupla contenente le dimensioni dell'input. E' possibile specificare una dimensione per ottenere solo la lunghezza di tale dimensione.
- **IntervalMap{K, V}**: alias di tipo per `IntervalTree{K, IntervalValue{K, V}}` per semplificare l'associazione di dati di tipo V con intervalli.
- **intersect**: restituisce l'intersezione di due insiemi.
- **append!(c, c2)**: per un contenitore ordinato c, aggiunge gli elementi di c2 a c.
- **hcat**: concatena due array lungo due dimensioni.
- **minimum**: restituisce il risultato più piccolo di una funzione che viene chiamata su ogni elemento dell'array passato come parametro.
- **maximum**: restituisce il risultato più grande di una funzione che viene chiamata su ogni elemento dell'array passato come parametro.
- **setdiff**: date due collezioni, restituisce gli elementi che sono presenti nel primo insieme ma non nel secondo, se un elemento è presente in entrambi gli insiemi viene rimosso.
- **zip**: dati due array della stessa lunghezza, crea coppie di elementi.
- **length**: ritorna il numero di elementi dell'array in ingresso.
- **tuple**: costruisce una tupla con i parametri dati in input.
- **haskey**: determina se una collezione ha una mappatura per una determinata chiave.
- **push!**: inserisce uno o più item nella collezione. Se la collezione è ordinata, gli item vengono inseriti alla fine (nell'ordine specificato).
- **Mapslices**: trasforma le dimensioni date dell'array in input usando una funzione scelta dall'utente. La funzione è chiamata su tutte le dimensioni (slices) dell'array.
- **min**: restituisce il minimo degli argomenti.
- **max**: restituisce il massimo degli argomenti.

Grafo delle dipendenze refactoring

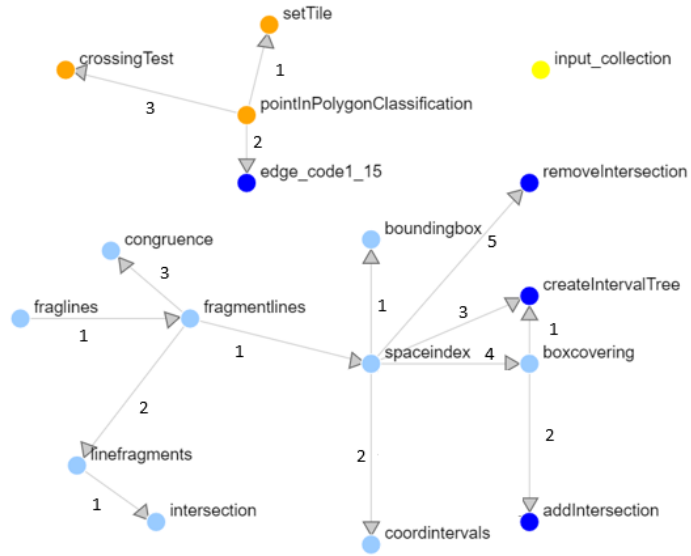


Figure 9: Grafo delle dipendenze refactoring