

# Ławice ryb - opis projektu

10 kwiecień 2024

## 1 Ważne informacje

- Aby przełączyć program w tryb CPU należy odkomentować linie 5 w pliku `config.cuh` (`define CPU`).
- Program należy uruchamiać w trybie Release, bez włączonego trybu CPU dla najlepszej wydajności. Duży wpływ na wydajność ma również ilość ryb (linie 47 i 49 w pliku `config.cuh`) oraz parametr zachowania ławicy `Visiblity`, który można zmienić suwakiem w panelu kontrolnym na mniejszą wartość.
- Jeśli program się nie uruchamia, odpowiednie instrukcje zostały dołączone w pliku `README.txt`.

## 2 Ważne pliki

W skrócie ważne pliki to: `config.cuh`, `fishes.cuh`, `fishes.cu`, `fishes_model.cuh`, `fishes_model.cu`.

Kluczowym zagadnieniem było wykorzystanie wydajności jaką dają równoległe obliczenia na karcie graficznej. Dlatego też najważniejsze są elementy kodu będące:

- przygotowaniem początkowych danych do obliczeń na karcie graficznej,
- funkcjami 'kernel' wykonywanymi na karcie graficznej oraz kodem obsługującym te funkcje,
- strukturami danych wykorzystanymi do wykonywania obliczeń oraz zapisu wyników obliczeń dotyczących pozycji i prędkości ryb.

W tej sekcji zawarłem ogólne opisy za co odpowiadają najważniejsze pliki w programie. Zajmę się opisem logiki programu przy wyłączonym trybie CPU. (Tryb CPU wykorzystuje analogiczną logikę z trybu GPU.)

### 2.1 `config.cuh`

Plik ten zawiera stałe, opisujące domyślne parametry programu oraz co ważniejsze struktury, w które wykorzystywane są przy obliczeniach pozycji i prędkości ryb:

**cudaSOA** przechowuje dane o pozycji i predkości ryb, oraz dane pomocnicze **fishesGrid** umożliwiające zaimplementowanie optymalizacji obliczeń (Uniform grid), polegającej na przeglądaniu sąsiedztwa każdej ryby tylko dla najbliższych 7 podprzestrzeni 3D oraz przestrzeni, w której aktualnie znajduje się dana ryba.

**fishData** przechowuje dane o jednej rybie w trakcie obliczeń na karcie graficznej.

## 2.2 fishes.cuh

Plik ten zawiera:

- struktury **fishesParams** z parametrami, od których zależy formowanie się ławic (edytowalne suwakami w panelu kontrolnym),
- definicje klasy **Fishes**, w której skumulowana jest większość logiki wyznaczania pozycji i predkości ryb dla wersji CPU i GPU.

## 2.3 fishes.cu

Główna logika projektu, zawiera funkcje obliczające dane ryb dla każdej renderowanej sceny oraz generowanie danych początkowych.

**Konstruktor Fishes** alokuje pamięć po stronie karty w strukturze **cudaSOA** pod zmienną `dev_soa`. Poza tym wyznaczane są początkowe pozycje (losowe punkty niedaleko środka sześcianu) oraz predkości ryb (losowe od -1 do 1).

**updateGPU** to funkcja wywołująca kernela, sprawdzająca poprawność ich wykonywania i synchronizująca działanie tych kerneli (jeden po drugim).

**updateGrid1Kernel**, **thrust::sort\_by\_key**, **updateGrid2Kernel** funkcje te po stronie karty zajmują się obliczeniem pomocniczej struktury uniform grid, dzięki której ryby przypisane są do podregionów wielkości `MIN_CELL_LEN` x `MIN_CELL_LEN` x `MIN_CELL_LEN`.

**updateSOAKernel** to najważniejszy kernel, wypełnia on strukturę **cudaSOA** danymi ryb dla obecnie renderowanej sceny wykorzystując policzoną wcześniej kernelami pomocniczą strukturę przypisującą ryby do podprzestrzeni. Kernel ten wykorzystuje poniższe funkcje, do obliczenia składowych nowych predkości ryb:

- **fishGroupBehaviourVelocityFactor** - predkość każdej ryby jest modyfikowana poprzez jej otoczenie. Wewnątrz tej funkcji wyznaczane są kolejno:

- indeksy 7 najbliższych podprzestrzeni oraz podprzestrzeni, w której znajduje się ryba rozważana przez dany wątek, które będą przeglądane w celu wyznaczenia wpływu otoczenia ryby na jego nową prędkość. (zmienne `cell`, `xDist`, `yDist`, `zDist`)
- z pomocą funkcji **checkFishNeighbourhood** liczony jest wpływ każdej ryby, która znajduje się w zasięgu widzenia (parametr `visibility`) powiązanej z wątkiem gpu ryby. Wykorzystuje tutaj zasady, zgodnie z którymi wyznaczane są składowe prędkości ryby zależne od sąsiedztwa (udostępnione w temacie projektu <https://www.red3d.com/cwr/boids/>). Z obserwacji symulacji: `separation` - jak blisko siebie ryby pływają, `alignmnet` - jak bardzo spójny kierunek jest wybierany przez ławicę, `cohesion` - jak bardzo ryby dobierają się w grupy).
- składowa prędkości będąca ważoną sumą składowych `separation_factor`, `cohesion_factor`, `alignment_factor`. Wagi zależą od typu ryb (parzyste mają inne niż nieparzyste)
- **wallVelocityFactor** - prosta funkcja dodająca składową prędkość zależną od odległości do granicy dostępnej przestrzeni. Im bliżej granicy tym bardziej odsuwana będzie od niej ryba.
- **speedLimit** - nałożenie ograniczeń na wyliczane prędkości ryb. (ryba nie może stać w miejscu, ani poruszać się w niemożliwy do śledzenia sposób)

**getFishCell** to funkcja pomocnicza wyznaczająca podprzestrzeń, w której znajduje się ryba na podstawie jej obecnej lokalizacji w przestrzeni.

**Destruktor Fishes** zwalnia zaalokowaną pamięć na karcie przy zakończeniu działania programu.

## 2.4 fishes\_model.cuh

Plik zawiera definicje klasy `FishesModel` odpowiadającej za wyrenderowanie ryb w oparciu o pozycje i prędkości policzone w scenie wykorzystując logikę klasy `Fishes`.

- **struct cudaGraphicsResource\* resource\_vbo** pozwala uzyskać dostęp do bufora openGL z poziomu kerneli cuda.
- **glm::mat4\* dev\_models** dynamiczna tablica, na której zapisane będą translacje i rotacje modelu każdej ryby, jej zawartość jest liczona kernelem `setModelsKernel`

## 2.5 fishes\_model.cu

Plik zawiera funkcje:

**render** wywołująca kernel `setModelsKernel` z danymi ryb przekazanymi ze sceny.

**setModelsKernel** na podstawie przekazanych danych ryb ze sceny równolegle oblicza macierze przenoszące każdy model (czyli piramidke) ryby w odpowiednie miejsce w przestrzeni i obracające każdy model w kierunku wyznaczanym przez predkość.

## 2.6 main\_program.cu

bazowa konfiguracja cuda, uruchomienie głównej petli programu.

## 3 Pozostałe pliki (nie dotycza cuda)

Pozostałe pliki nie dotycza obliczania danych dla ryb dla każdej renderowanej sceny. Po otwarciu projektu pliki będą pogrupowane filtrami w Solution Explorerze:

**control** petla główna programu (`mainLoop`) i obsługa klawiatury i myszy oraz konfiguracja zewnętrznych zasobów.

**imgui** zewnętrzne pliki niezbędne do działania panelu z suwakami.

**model** poza plikami `fishes.*` zawarta jest tutaj logika kamery (zewnętrzny zasób), logika panelu z suwakami, pliki związane z rysowaniem obramowania sześcianu (`aquarium` i `cube`) oraz scene (zbiera elementy sceny, by móc je aktualizować jedna funkcja w `mainLoop`)

**shaders** konfiguracja wyświetlania modeli w oknie (`openGL`)

**utils** pliki zewnętrzne oraz obsługa błędów

**view** pliki odpowiadające na to w jaki sposób renderowane są poszczególne elementy sceny w oknie (najważniejsze `fishes_model`)