

Memoria TAD: Experiencias con Python y CUDA en Computación de Altas Prestaciones

Sergio Armas, Lionel Mena, Alejandro Samarín,
Vicente Blanco*, Alberto Morales y Francisco Almeida

July 14, 2011

Abstract

El aprovechamiento de la capacidad de cómputo de los dispositivos gráficos para resolver problemas computacionalmente complejos está en auge. El alto grado de paralelismo que dichos dispositivos proveen, además de la disponibilidad de kits especializados de desarrollo de software para el público general, abren la puerta a nuevas formas de resolver problemas científicos en una fracción del tiempo que emplearían algoritmos similares basados en CPU. El siguiente paso es encontrar el equilibrio entre la potencia de estos paradigmas de programación y la flexibilidad de los lenguajes modernos. Es aquí donde PyCUDA [1] entra en escena; un "wrapper" de la programación CUDA para Python que ofrece al programador el acceso a la computación de altas prestaciones sobre dispositivos gráficos sin abandonar la comodidad y el dinamismo de este lenguaje (orientación a objetos, tipado dinámico, intérprete interactivo, etc.). Nuestros objetivos se centran, por un lado, en preparar una máquina de prueba equipada con el hardware necesario y, por otro, comprobar las facilidades que promete PyCUDA así como su rendimiento frente a problemas reales.

1 Introducción

La computación es una rama del conocimiento que está en constante evolución. Ya en la década de los 60 del pasado siglo el cofundador de Intel, Gordon E. Moore, se atrevió a postular su afamada ley por la cual cada 18 meses se duplica la capacidad de procesamiento de un circuito integrado. Esta ley ha venido cumpliéndose de manera casi asombrosa hasta nuestros días, aunque frente a la complejidad cada vez mayor que supone la integración a escala nanométrica de los componentes electrónicos se han venido imponiendo ciertos cambios de paradigma en la forma en que se hacen cálculos computacionales.

Uno de los cambios más importantes ha sido la introducción del cómputo paralelo. La capacidad de procesar varios subproblemas concurrentemente permite, en teoría, obtener ganancias de rendimiento varias veces superior a una ejecución secuencial equivalente. En la práctica, la ganancia real de rendimiento estará supeditada a muchas variables, tales como lo paralelizable que sea el algoritmo en concreto que se está tratando, el grano empleado, etc. A pesar de ello, las ventajas potenciales del cálculo paralelo sobrepasan el costo del cuidado añadido con el que hay que proceder. El siguiente paso en el inexorable camino de la ley de Moore ha sido el traslado de estas operaciones paralelas de la CPU a la GPU. Tradicionalmente, las tarjetas y dispositivos gráficos han ido íntimamente ligados a la visualización de datos y programas, pero la particular arquitectura de las GPU (altamente optimizada para multiplicaciones de matrices y manejo de primitivas, por ejemplo) ha llamado la atención de la comunidad como una gran oportunidad de mejorar notablemente el rendimiento de algoritmos de propósito general, no solamente orientados a visualización gráfica como hasta el momento.

La capacidad de cómputo de las unidades de procesamiento gráfico (GPU) ha alcanzado en los últimos años un desarrollo notable que ha crecido de manera paralela a un fuerte incremento en la producción y demanda de dispositivos que las integran, tales como smartphones, tablets,

*Dpto. Estadística, I.O. y Computación, Univ. La Laguna, e-mail: vblanco@ull.es

etc., además de seguir presentes en tarjetas gráficas o placas base con cada vez más relevancia. Precisamente, dicho aumento de potencia ha comenzado a hacer atractivo su empleo para la manipulación de cantidades masivas de datos en ámbitos ajenos al del video tales como criptología, biología computacional, cálculo científico etc., que, por su naturaleza paralela, son susceptibles de ejecutarse con más eficiencia, incluso, que en una CPU tradicional. Esta técnica de usar la GPU en aplicaciones que tradicionalmente se habían ejecutado en CPU recibe el nombre de GPGPU (General-purpose computing on graphics processing units).

NVIDIA es, probablemente, el fabricante especializado que más ha apostado por este enfoque, desarrollando un modelo de programación denominado CUDA (Compute Unified Device Architecture), que permite ejecutar algoritmos en sus GPU. El lenguaje de programación diseñado para ello es una variación de C que contiene extensiones para trabajar con la GPU y ciertas restricciones (no permite recursividad ni punteros a funciones, solo permite números en precisión simple en la mayoría de tarjetas lanzadas al mercado hasta ahora, etc.).

2 Administración de la máquina de pruebas

Nuestro primer reto frente al TAD que nos ocupa ha sido preparar un entorno de trabajo sobre una máquina provista a tal efecto de dos tarjetas NVIDIA con capacidad CUDA. Esta máquina, que de aquí en adelante nos referiremos a ella como *Garocé* (en alusión a su *hostname* asignado), presenta la siguiente configuración de hardware:

CPU Intel Core i7 930 @ 2.80GHz

RAM 4 GB Total - Kingston ValueRAM 2 GB (x2)

Disco duro Seagate 500 GB S-ATA

Tarjeta gráfica 1 NVIDIA Tesla C2050

Tarjeta gráfica 2 NVIDIA Tesla C1060

Se trata, pues, de una máquina razonablemente moderna que no tiene a priori por qué representar un impedimento para el transcurso del trabajo. En cuanto al software, al momento de recibir acceso a la máquina pudimos comprobar que tenía instalado un sistema operativo GNU/Linux CentOS versión 5.5, una distribución orientada a servidores basada en Red Hat. Sin embargo, para nuestra labor necesitábamos de bastante software adicional; teniendo en cuenta que los repositorios disponibles de CentOS (incluso las variantes *testing*) están pensados para equipos estables destinados a ejercer de servidores y afines, nos resultó difícil desde el principio encontrar los paquetes que necesitábamos en sus versiones más recientes, por lo que optamos por instalar manualmente cada paquete necesario. Además, así se hila más fino con respecto a las configuraciones particulares de cada uno, ya que muchos necesitan ser configurados con ciertos parámetros para estar plenamente optimizados, cosa que resultaría hartó complicado con el método de instalación habitual a través del gestor de paquetes correspondiente.

2.1 python-2.7.1

El primer paso obvio, debido a que el objetivo de nuestro trabajo gira en torno a Python, fue actualizar Python a su versión más reciente (en ese momento) para contar con todas las librerías posibles; esto es especialmente así con el módulo *argparse*, cuya finalidad es parsear los argumentos que se le pasan a un script Python de manera similar a la librería *getopt* de C, y que se ha incorporado a la librería estándar de Python en esta *release 2.7* (cabe destacar que la versión que equipa CentOS 5.5 por defecto es la 2.4).

En el caso concreto de Garocé, debido a que las herramientas internas del sistema (por ejemplo el gestor de paquetes *yum*) necesitan de la versión de Python instalada originalmente, fue necesario hacer que conviviesen tanto la versión actualizada para uso propio como la original del sistema, por lo que se optó por mantener el link simbólico `/usr/bin/python` apuntando hacia el binario de la versión 2.4 y establecer en el fichero `~/.bashrc` de cada uno de nosotros un alias para usar por defecto la versión 2.7.

2.2 ipython-0.10.1

IPython es un gestor de sesiones interactivas de Python que mejora ostensiblemente la experiencia del intérprete por defecto de Python. Normalmente, al invocar el comando:

```
$ python
```

en la shell, Python ofrece una sesión interactiva en la cual el usuario va introduciendo órdenes línea a línea, comprobando el resultado de sus acciones en el mismo momento de ejecutarlas. Sin embargo, este intérprete está bastante limitado: no tiene autocompletado ni resaltado de sintaxis, el histórico de comandos es muy básico y falla en la edición de comandos multilínea anteriores, etc. IPython soluciona de un plumazo todos estos problemas y ofrece muchas más opciones (introspección de métodos y atributos, ayuda e invocación de *docstrings* integrada, historial de sesiones con guardado automático en ficheros, etc.).

Su instalación es bastante sencilla:

```
$ sudo easy_install IPython
```

Siempre y cuando se hayan instalado previamente las dos dependencias necesarias: *readline* y *nose*

2.2.1 readline-6.2

La librería GNU readline es de mucha utilidad en tantas y tantas aplicaciones que presentan algún tipo de CLI (Command Line Interface). Permite operaciones básicas de edición mientras el usuario escribe en la shell, tales como borrar, mover el puntero hacia adelante o atrás, borrar la línea completa, histórico de comandos, etc. Normalmente en la gran mayoría de distribuciones GNU/Linux, esta librería viene ya incluida en el sistema; en nuestro caso, a pesar de que esto era así, la versión incluida era demasiado antigua para los requerimientos de IPython, por lo que fue necesario actualizarla a la última versión.

2.2.2 nose-1.0.0

Nose es un pequeño paquete Python que proporciona un framework sobre el que ejecutar fácilmente baterías de tests para nuestros programas; a pesar de que no es utilizado por nosotros directamente, IPython sí lo requiere, así que tras ejecutar:

```
$ sudo easy_install nose
```

2.3 numpy-1.5.1 y scipy-0.9.0

NumPy y SciPy son dos paquetes muy relacionados entre sí (tanto es así que SciPy necesita que NumPy haya sido instalado previamente), y forman parte de casi cualquier configuración en la que se utilice Python para cómputos de índole científica/matemática, ya que proporcionan muchas y variadas funciones para trabajar de forma limpia y eficiente con problemas habituales tales como operaciones con matrices, vectores, álgebra lineal, FFT, conjuntos, estadística... Además, el paquete PyCUDA (se mencionará más adelante) requiere de las estructuras de datos de NumPy para comunicarse con los dispositivos CUDA, en la forma de arrays principalmente.

La instalación de NumPy y SciPy en sí misma es sencilla, ya que en vez de utilizar los comandos estándar:

```
$ ./configure
$ make
$ su -c "make install"
```

NumPy/SciPy proporcionan un script Python instalador, cuya invocación consiste en su forma más simple en:

```
$ python setup.py build
$ sudo python setup.py install
```

Aunque nosotros modificamos algunos parámetros tales como la ruta de instalación (parámetro *-prefix*) y las librerías ATLAS y LAPACK contra las que linkarlos (más información a continuación).

2.3.1 gcc-4.5.2, mpc-0.8.1, gmp-4.3.2 y mpfr-2.4.2

A la hora de tratar de compilar NumPy/SciPy, tuvimos algunos problemas relacionados con la versión del gcc actual en el sistema (4.1.2 es la instalada por defecto en Garoé), por lo que decidimos curarnos en salud y actualizarlo este también; por su parte, necesitaba además de estas dependencias previas:

- MPC - Multi Precision C library
- GMP - GNU Multiple Precision arithmetic library
- MPFR - Multiple Precision Floating-point operations with correct Rounding

Estas son básicamente librerías matemáticas que requiere gcc para manejar operaciones de coma flotante, sobre todo. Su instalación así como la del propio gcc no reviste mayor complicación que realizar la instalación típica de `./configure && make && sudo make install` con cada uno de ellos, prestando atención eso sí a las rutas de instalación así como los posteriores ajustes de las variables de sistema donde encontrar las nuevas librerías, para no generar conflictos con las versiones anteriores instaladas.

2.4 pycuda-0.94.2

El wrapper PyCUDA representa la piedra angular de nuestro trabajo; permite utilizar las primitivas del modelo de programación CUDA (normalmente utilizadas bajo C/C++) en un entorno Python, lo que a su vez ofrece la facilidad y dinamismo de este lenguaje para trabajar con algo bastante tosco como es la programación en C + extensiones CUDA. La instalación de PyCUDA se ejecuta con un sencillo cuidado, teniendo en cuenta que hay que especificarle la ruta de instalación de la SDK de CUDA. Si este directorio es, por ejemplo, `/usr/local/cuda`, los comandos serán como sigue:

```
$ python configure.py --cuda-root=/usr/local/cuda
$ su -c "make install"
```

2.5 PIL-1.1.7

PIL (Python Imaging Library) es la librería *de facto* en Python para el tratamiento de imágenes. A través de una sencilla interfaz da al programador la posibilidad de cargar y guardar imágenes en multitud de formatos, acceder a los datos y propiedades de una imagen dada e incluso aplicar ciertos filtros y tratamientos que ya proporciona esta librería de manera nativa. Su instalación es de las pocas que puede realizarse sin problema a través del gestor de paquetes de CentOS, ya que la versión 1.1.7 que nos ocupa hace ya tiempo que es pública y por tanto puede considerarse estable, por lo que este proceso se resume en:

```
$ sudo yum install python-imaging
```

2.6 OpenCV-2.2.0

PIL es a las imágenes lo que OpenCV al vídeo. Este conjunto de librerías proporcionan toda la abstracción necesaria para abrir, manipular, crear y salvar vídeos de muchos tipos, incluyendo soporte para múltiples contenedores y codecs de vídeo. Un punto a su favor es que, aparte de las librerías para C/C++ habituales, proporciona una extensión para Python que es la que hemos utilizado; por contra, cabe mencionar que dicha extensión no es completa aún: existen muchas funciones de las cuales figuran simplemente su prototipo y no están todavía implementadas. Pudimos comprobar asimismo que mientras que en su versión estándar de C/C++ existe una librería que implementa la mayoría de funciones de OpenCV utilizando la GPU, esta librería no está tampoco portada a Python.

Por lo demás, es bastante integrable además con PIL y NumPy, por lo que facilita en buena medida la programación. Su instalación requiere, como mínimo, de *ffmpeg* instalado en el sistema, ya que este paquete (comúnmente utilizado en el mundo multimedia bajo GNU/Linux) proporciona todos los codecs a bajo nivel utilizados por OpenCV, aunque según la página oficial de OpenCV se recomienda una miríada más de librerías y paquetes opcionales para el manejo de formatos de imagen y codecs de video más exóticos. Para la instalación se utiliza CMake, para el cual lo más importante a tener en cuenta son los parámetros siguientes:

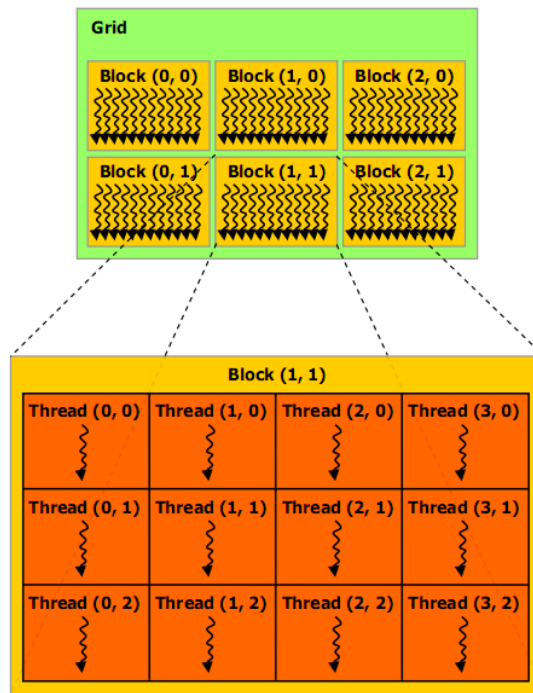


Figure 1: Jerarquía de hilos

```
$ cd /opt/opencv/release
$ cmake -D CMAKE_BUILD_TYPE=RELEASE -D CMAKE_INSTALL_PREFIX=/usr/local
-D BUILD_PYTHON_SUPPORT=ON -D USE_CUDA=ON ..
```

De forma que se compile con el soporte para Python y el uso de CUDA (aunque, como ya se indicó, no tiene efecto en el momento de la escritura de esta memoria debido a que no está portada aún la librería que hace uso de la GPU para los algoritmos y funciones internas de OpenCV)

3 Modelo de programación CUDA

El diseño de CUDA tiene como el objetivo el desarrollo de software que, de manera transparente, escale el paralelismo de manera que se pueda aprovechar el incremento del número de procesadores al tiempo que mantiene una baja curva de aprendizaje para los programadores familiarizados con lenguajes estándares como el C. Para lograr esto fundamentalmente posee tres puntos clave:

- Jerarquía de hilos
- Jerarquía de memoria
- Sincronizaciones por barrera

3.1 Jerarquía de Hilos

Se define en base a 3 elementos: hilo, bloque y grid. Estas abstracciones permiten un granulado fino del paralelismo de los datos y los hilos.

Por conveniencia, cada hilo se identifica por un vector de tres componentes (x, y, z) denominado `threadIdx`, así los hilos pueden ser identificados por un índice `threadIdx` unidimensional, bidimensional o tridimensional, formando a su vez un bloque unidimensional, bidimensional o tridimensional. Esto provee de una manera natural de realizar cálculos sobre elementos tales como un vector o una matriz.

3.2 Jerarquía de Memoria

Los hilos en CUDA pueden acceder a distintas memorias, unas compartidas y otras privadas. En primer lugar tenemos la memoria local privada de cada hilo. Cada bloque de hilos posee

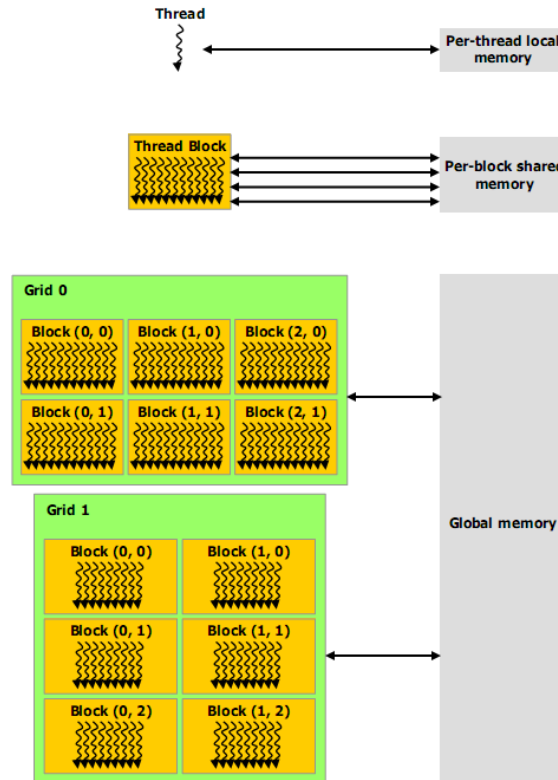


Figure 2: Jerarquía de memoria

memoria compartida visible solo por los hilos del bloque y con el mismo tiempo de vida del bloque. Finalmente cada hilo en cada bloque de cada grid puede acceder a la memoria global.

Adicionalmente existen dos espacios de memoria de sólo lectura accesible por todos los hilos: la memoria de texturas y la memoria de constante, optimizadas para usos específicos. Las memorias global, de textura y constante persisten mientras el kernel permanezca en acción.

Así como se puede identificar los hilos dentro de un bloque, se pueden identificar los bloques dentro de un grid, mediante una variable `blockIdx` que también puede ser un índice unidimensional, bidimensional o tridimensional.

3.3 Sincronizaciones por Barrera

Como los distintos hilos colaboran entre ellos y pueden compartir datos, se requieren directivas de sincronización. En CUDA se puede especificar una sincronización del tipo barrera, en la que todos los hilos esperan a que los demás lleguen al mismo punto.

3.4 Kernel

CUDA extiende el lenguaje permitiendo definir funciones llamadas kernels, que cuando son invocadas, son ejecutadas N veces en paralelo por N diferentes hilos de CUDA.

Estas abstracciones permiten un granulado fino en el paralelismo de los datos y los hilos. Conduciendo al programador a dividir el problema en subproblemas que pueden ser tratados independientemente y en paralelo por bloques de hilos, y su vez dividir estos subproblemas en elementos individuales que pueden ser resueltos en paralelo y de manera cooperativa por todos los hilos de un mismo bloque.

Esta estructura preserva la expresividad del lenguaje permitiendo que los hilos cooperen en la resolución de cada subproblema, y al mismo tiempo permite la escalabilidad. En efecto, cada bloque de hilos puede ser programado en cualquier núcleo de procesamiento que este disponible, en cualquier orden, concurrente o secuencialmente. Por lo que cualquier programa CUDA ya compilado puede ejecutarse en sistemas con distinto número de núcleos de procesamiento como se ilustra en la figura 3, y solo el sistema de tiempo de ejecución debe conocer el número de núcleos físicos.

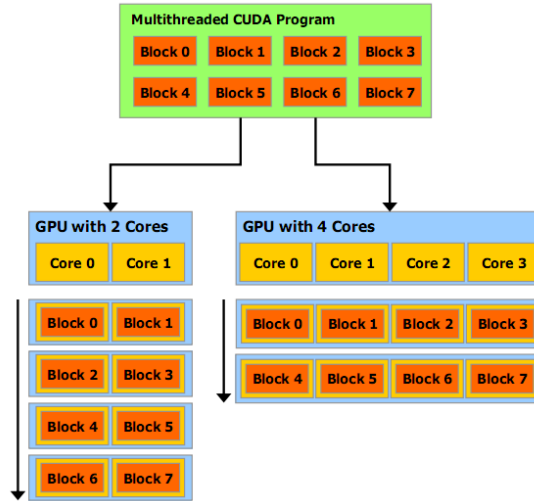


Figure 3: Escalado GPU

Todo esto desde el punto de vista del programador consiste en la extensión del lenguaje con un conjunto reducido de instrucciones, lo que supone un curva de aprendizaje suave.

	NVIDIA Tesla C2050	NVIDIA Tesla C1060
Capacidad de cómputo	2.0	1.3
Numero de Multiprocesadores/núcleos	14 (32 núcleos)	30 (8 núcleos)
Total de Núcleos	448	240
Memoria Global	2.62Gb	4Gb
Memoria Compartida/bloque	48Kb	16Kb
Máximo hilos/bloque	1024	512
Dimensión Max. bloque	1024 x 1024 x 64	512 x 512 x 64
Dimensión Max. grid	65535 x 65535 x 1	65535 x 65535 x 1
Concurrencia de kernels	disponible	no disponible

4 Trabajo con PyCUDA

4.1 Primeras pruebas

Durante el tiempo que hemos trabajado con PyCUDA en el último cuatrimestre, hemos implementado varios algoritmos de diferente complejidad. Inicialmente, nuestro objetivo consistió en familiarizarnos tanto con el entorno de trabajo como con una arquitectura que no habíamos empleado hasta ahora. Para ello, comenzamos escribiendo kernels que ejecutaban tareas sencillas tales como multiplicar un escalar por un vector, sumar dos vectores, etc. Este tipo de aplicaciones, aún cuando resultaron más eficientes ejecutados sobre la CPU que sobre la GPU en la mayoría de las pruebas –la gráfica solo alcanzaba mayor velocidad a partir de los 10.000 elementos–, nos permitieron comprender la importancia de indicar el número adecuado de hilos por bloque o el tamaño del grid correcto tanto para acelerar el propio cálculo como para evitar los accesos no coalescentes a memoria [2]. Huelga decir que en el caso anterior, la menor velocidad de la GPU se debe al tiempo empleado en la transferencia de datos de la memoria principal a la memoria del dispositivo y no al cómputo en sí.

A continuación, abordamos dos problemas característicos: el producto matricial y la aplicación de un filtro de imagen. La manera tradicional de abordar la multiplicación de matrices pasa por ejecutar un algoritmo secuencial con un orden de complejidad casi cúbico en las mejores implementaciones. Dado que este algoritmo puede ser paralelizado sin mucha dificultad, nos planteamos su ejecución con PyCUDA para cruzar su eficiencia con la de su correspondiente versión de CPU. Nuestro banco de pruebas consistió en una serie de 8 multiplicaciones de matrices cuadradas generadas aleatoriamente. Las dimensiones de dichas matrices fueron incrementándose en 4 tras cada

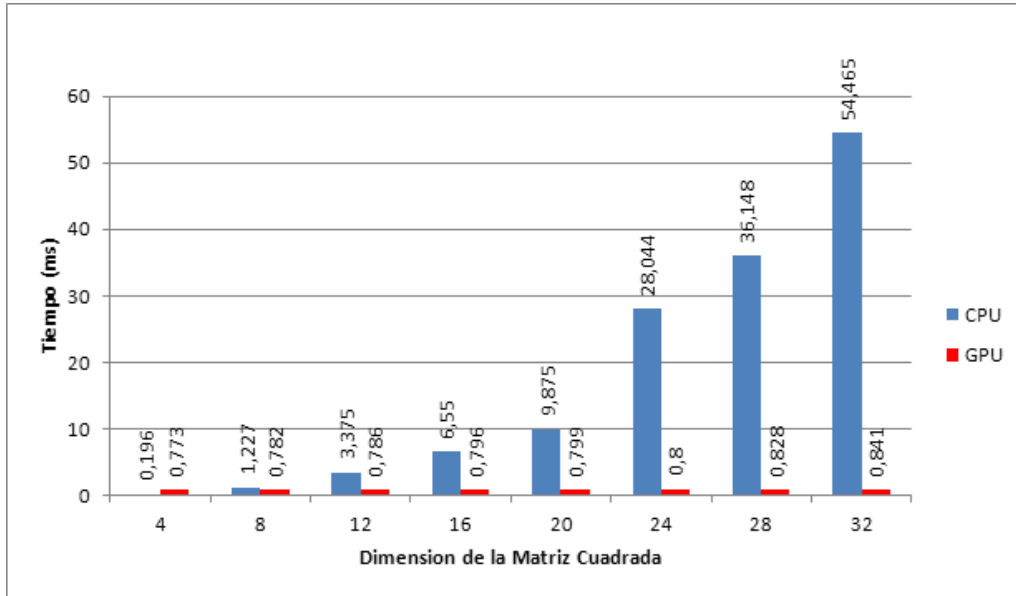


Figure 4: Eficiencia de cómputo: Producto matricial de $N \times N$ con algoritmo clásico $O(n^3)$ frente a algoritmo paralelo sobre GPU

multiplicación, desde 4 hasta 32. Los datos obtenidos, que se recogen en el siguiente gráfico, muestran que la CPU solo fue más rápida en el caso de que las dos matrices tuvieran dimensión 4, mientras que el resto de los casos, no solo fue superior a la GPU (que se mantuvo prácticamente constante) sino que fue aumentando su distancia con ella a medida que el tamaño de las matrices se incrementaba (ver figura 4).

En cuanto al filtro de imagen, nos decantamos por una implementación sencilla del filtro threshold consistente en examinar las componentes RGB de cada píxel de la imagen de entrada, saturándolo a blanco (255, 255, 255) si alguno de ellos presentaba un valor superior a 50. En este caso, comparamos la ejecución de este filtro consigo mismo, modificando sucesivamente los parámetros de la CUDA para, lanzando un hilo por cada píxel, comparar los resultados obtenidos con diferentes tamaños de bloque y de grid.

4.2 Desarrollo del paquete *Filters*

Una vez que conocimos las posibilidades de la estructura CUDA, buscamos algún algoritmo que conllevara un esfuerzo computacional notable para poner a prueba lo aprendido. Consideramos inicialmente el RANSAC [3], pero no resultaba fácilmente acomodable al cómputo paralelo, ya que requería estructuras de datos complejas y contemplaba múltiples dependencias entre ellas.

Finalmente, escogimos como objetivo de desarrollo el diseño e implementación de un paquete que permita aplicar diferentes filtros a una imagen, a un conjunto de imágenes o a un vídeo, en cuyo caso será descompuesto en sus correspondientes frames. Este paquete puede utilizarse para acelerar el cálculo de aplicaciones complejas que requieran de la aplicación de filtros [4]. En concreto, una de las más interesantes que hemos adaptado consiste en un programa de detección de movimiento.

El paquete *Filters* se estructura, esencialmente, en torno a dos clases: *CUDAHandler*, concebido para comunicarse con la GPU, y *Filter*, clase abstracta de la que heredan cada uno de los filtros implementados. En la imagen adjunta, pueden observarse tres clases hijas de *Filter* que contienen las instrucciones para gestionar tres filtros necesarios para la detección de movimiento (*Difference*, *Threshold* y *Erosion*). Además, también se contempla una clase *MotionDetector*, encargada de realizar la detección en sí y que hace uso del paquete *Filters*, además de la clase *VideoHandler* que la abstrae de la manipulación de las operaciones de gestión de vídeo.

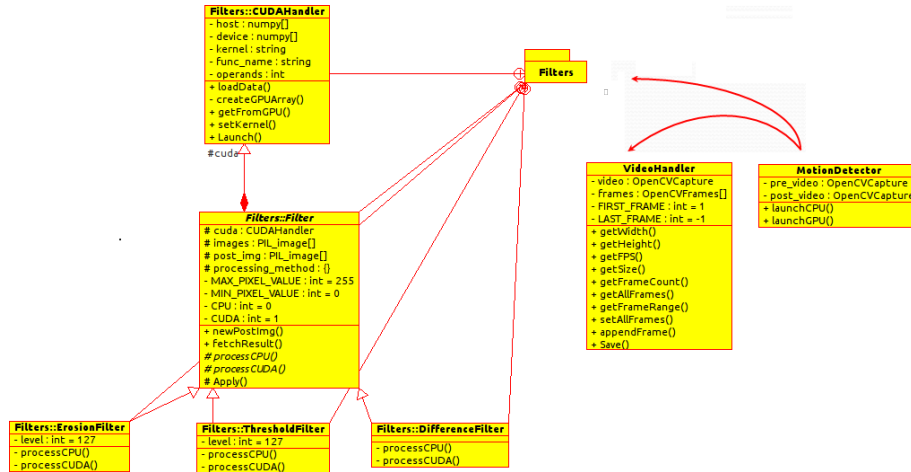


Figure 5: Jerarquía de clases del detector de movimiento

4.3 Algoritmo de Detección de Movimiento

El algoritmo de detección de movimiento más simple se basa en la aplicación de una secuencia de filtros sobre los frames (imágenes) del vídeo [5].

Para entender el proceso basta con escoger 2 frames consecutivos del vídeo y aplicar los siguientes pasos:

1. Conversión a escala de grises de las 2 imágenes
2. Aplicación del filtro de diferencia a las 2 imágenes
3. Aplicación del filtro Threshold
4. Aplicación del filtro de Erosión
5. Mezcla en el canal R de la imagen original con la imagen resultado de los filtros

Finalmente este proceso se realiza iterativamente sobre cada dupla de frames del vídeo para obtener la secuencia de frames con el resultado de la detección de movimiento.

Una vez obtenidos las 2 imágenes en escala de grises similar a la figura 6 aplicamos el primer filtro:

Filtro de Diferencia: Este filtro consiste en el valor absoluto de la resta de cada píxel (restando canal a canal en caso de imágenes de varios canales) de las dos imágenes. Con esto obtenemos las zonas donde se ha producido movimiento, como se puede observar en la figura 7.

Filtro Threshold: La finalidad de este filtro es obtener una imagen binaria donde solo aparecen píxeles blancos o negros. Este filtro compara cada píxel con un umbral, y si el valor del píxel está por debajo se asigna el valor 0 (negro), en caso contrario (por encima del umbral) se asigna el valor 255 (blanco). Así pues, la imagen resultante quedaría como la figura 8, donde además se aprecia la aparición de ruido a simple vista.

Filtro de Erosión: Contenido dentro los llamados Filtros Morfológicos, este filtro determina si un píxel se mantiene (se define como blanco) o se elimina (se define como negro). Para sopesar esta decisión se hace uso de una máscara (definida a conveniencia) que determina los píxeles vecinos a examinar; desde que al menos uno de estos vecinos esté en negro, se elimina el píxel analizado (operación *and* lógica). Por el contrario, si todos los píxeles vecinos existen el píxel analizado permanecerá en blanco. El objetivo de aplicar este filtro es eliminar el ruido expuesto por el filtro anterior, como se puede apreciar en la figura 9.

Por último, queda realizar el fundido en el canal R de la imagen original con la imagen resultante de aplicar el filtro de erosión. Este fundido no es más que una suma de píxel a píxel, obteniendo así el resultado final de la figura 10.

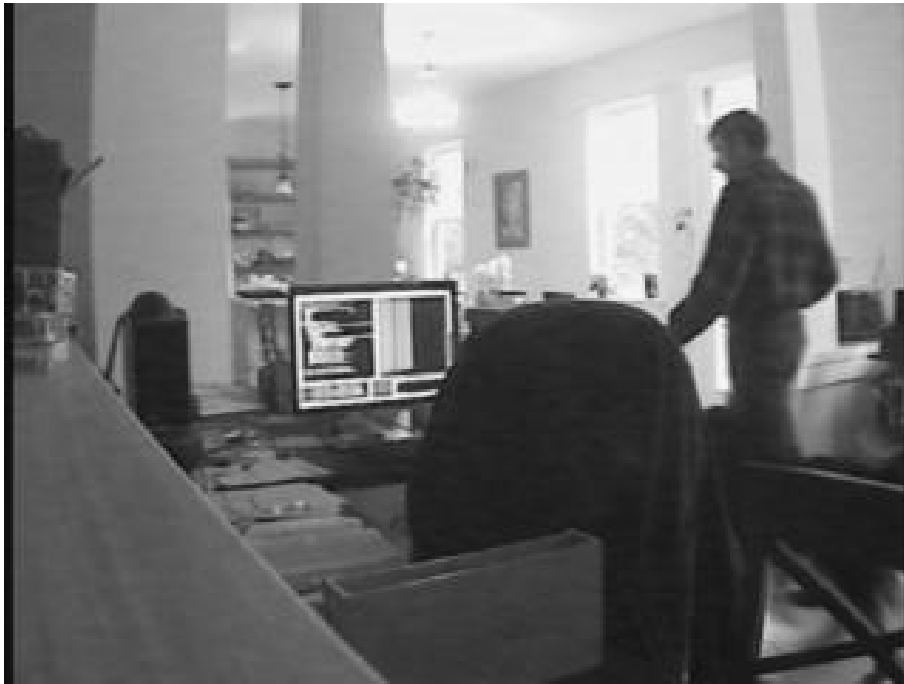


Figure 6: Frame original en escala de grises



Figure 7: Tras la aplicación del filtro de diferencia



Figure 8: Tras la aplicación del filtro threshold



Figure 9: Tras la aplicación del filtro de erosión

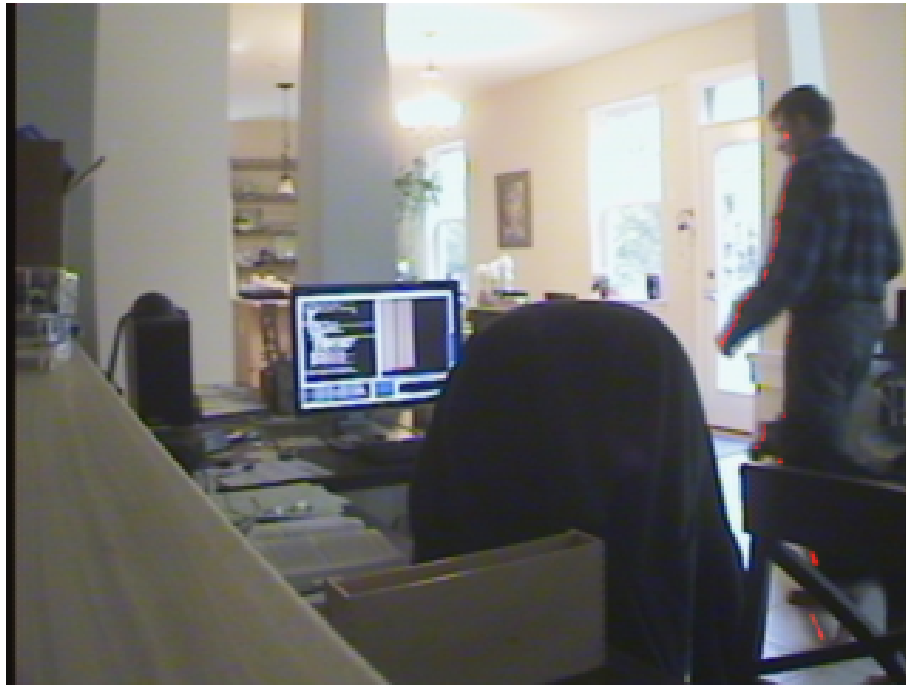


Figure 10: Resultado final

References

- [1] Andreas Klöckner, Nicolas Pinto, Yunsup Lee, Bryan C. Catanzaro, Paul Ivanov, and Ahmed Fasih, “Pycuda: Gpu run-time code generation for high-performance computing,” *CoRR*, vol. abs/0911.3456, 2009.
- [2] NVIDIA Corp., “NVIDIA CUDA C Best Practices Guide,” 2010.
- [3] Liu Jiayin, Wang Chuang, and Jae Ho Kim, “Camera motion detection for conversation scenes in movies,” in *Proceedings of the 2010 International Conference on Computational and Information Sciences*, Washington, DC, USA, 2010, ICCIS ’10, pp. 725–728, IEEE Computer Society.
- [4] Zhiyi Yang, Yating Zhu, and Yong Pu, “Parallel image processing based on cuda,” in *CSSE (3)*. 2008, pp. 198–201, IEEE Computer Society.
- [5] Andrew Kirillov, “Motion detection algorithms,” 2007.

5 Anexo: Códigos desarrollados

Listing 1: Clase CUDAHandler

```
#!/opt/python2.7/bin/python

import re
import numpy as np

import pycuda.autoinit
import pycuda.driver as cuda
from pycuda.compiler import SourceModule

class CUDAHandler:

    def __init__(self):
        self.host = []
        self.device = []
        self.kernel = None
        self.func_name = ""
        self.operands = 0

    # Transforma la entrada en un array numpy y reserva espacio en la memoria del device
    # Admite como entrada otro array numpy, una lista de Python, una tupla...
    def _createGPUArray(self, i):
        try:
            self.host.append(np.array(i).astype(np.float32))
            self.device.append(cuda.mem_alloc(self.host[-1].nbytes))
        except ValueError:
            print "[CUDAHandler Error] Invalid datatype. All of its items mus be floats or integers."
            return
        except:
            print "[CUDAHandler Error] An error occurred. GPU array could not be create."
            return

    # Carga los datos de entrada/salida en la memoria del device. En self.host quedan
    # almacenados todos los datos, y en self.device sus correspondientes copias
    def loadData(self, **data):
        try:
            self.operands = len(data["input"])
            for i in data["input"] + data["output"]:
                self._createGPUArray(i)
                cuda.memcpy_htod(self.device[-1], self.host[-1])
        except KeyError:
            print "[CUDAHandler Error] I/O mismatch."
            return
        except:
            print "[CUDAHandler Error] Input data could not be transfer to GPU."
            return

    # Transfiere desde la memoria del device y devuelve una lista con la salida del kernel
    def getFromGPU(self):
        for i in xrange(1, self.operands):
            cuda.memcpy_dtoh(self.host[-i], self.device[-i])
        return self.host[self.operands:]

    # Selecciona el kernel que se va a utilizar
    def setKernel(self, kernel_str):
        self.kernel = SourceModule(kernel_str)
        regex = re.compile(r"\s*__global__\s+\w+\s+(\w+)"
        match = regex.search(kernel_str)
        try:
            self.func_name = match.groups()[0]
        except AttributeError:
            print "[CUDAHandler Error] Could not retrieve main kernel function name"
            raise

    # Lanza el kernel con las dimensiones de bloque y grid que se han especificado
    def Launch(self, blockdim, griddim=None):
        func = self.kernel.get_function(self.func_name)
        apply(func, self.device, {block:blockdim, grid:griddim})
```

Listing 2: Clase padre abstracta Filter

```

import sys

import Image
from abc import ABCMeta, abstractmethod

from Filters.CUDAHandler import CUDAHandler

# ----- #

class Filter:
    """ Clase padre de filtros """
    __metaclass__ = ABCMeta

    # Constantes para los valores minimos y maximos de los pixeles
    MAX_PIXEL_VALUE = 255
    MIN_PIXEL_VALUE = 0

    # CUDAHandler
    cuda = None

    # Constantes para indicar con que dispositivo se debe procesar el filtro
    CPU = 0
    CUDA = 1
    OPENCL = 2

    # Diccionario para mapear los modos de procesamiento (CPU, GPU, ...) con
    # los respectivos metodos abstractos que definiran posteriormente los filtros
    processing_method = {}

    # Atributos
    images = []
    post_img = None

    def __init__(self, *images):
        for im in images:
            self.images.append(im)
        self.cuda = CUDAHandler()

        # El diccionario de metodos se inicializa en el constructor ya que
        # daba problemas crearlo directamente en los atributos
        self.processing_method = {
            Filter.CPU : self._processCPU,
            Filter.CUDA : self._processCUDA,
            Filter.OPENCL : self._processCPU
        }

    # TODO Esquema de colores como parametro
    def newPostImg(self, mode, size):
        self.post_img = Image.new(mode, size)

    def fetchResult(self):
        return self.post_img

    @abstractmethod
    def _processCPU(self):
        pass

    @abstractmethod
    def _processCUDA(self):
        pass

    def Apply(self, mode):
        # Se instancia una nueva imagen postprocesada, que sera la que contenga
        # el resultado de haber aplicado el filtro a la/s imagen/es original/es
        self.newPostImg(self.images[0].mode, (self.images[0].size[0], self.images[0].size[1]))
        # Ahora se llama al metodo de procesado elegido
        self.processing_method[mode]()

# ----- #

```

Listing 3: Filtro de diferencia

```
import ImageChops
from filter import Filter

class DifferenceFilter(Filter):

    def __init__(self, *images):
        self.images = []
        super(DifferenceFilter, self).__init__(*images)

    def _processCPU(self):
        self.post_img = ImageChops.difference(self.images[0], self.images[1])

    def _processCUDA(self):
        cuda.loadData(input=self.images, output=self.post_img)
        from Kernels.difference_kernel import diffkernel
        cuda.setKernel(diffkernel)
        cuda.Launch((4,4,1))
```

Listing 4: Filtro de erosión

```

import itertools
from filter import Filter

class ErosionFilter(Filter):
    # Mascara de aplicacion del filtro
    mask = []

    _kernel = """
#define ROWS_BLOCKDIM_X 32
#define ROWS_BLOCKDIM_Y 8
#define ROWS_HALO_STEPS 1

__global__ void erosion_kernel(
    float *d_Dst,
    float *d_Src,
    int imageW,
    int imageH,
    int pitch
){
    __shared__ float s_Data[ROWS_BLOCKDIM_Y][(2 * ROWS_HALO_STEPS) + ROWS_BLOCKDIM_X];

    //Offset to the left halo edge
    const int baseX = (blockIdx.x * ROWS_HALO_STEPS) * ROWS_BLOCKDIM_X + threadIdx.x;
    const int baseY = blockIdx.y * ROWS_BLOCKDIM_Y + threadIdx.y;

    d_Src += baseY * pitch + baseX;
    d_Dst += baseY * pitch + baseX;

    //Load main data
    #pragma unroll
    for(int i = ROWS_HALO_STEPS; i < ROWS_HALO_STEPS + ROWS_RESULT_STEPS; i++)
        s_Data[threadIdx.y][threadIdx.x + i * ROWS_BLOCKDIM_X] = d_Src[i * ROWS_BLOCKDIM_X];

    //Load left halo
    #pragma unroll
    for(int i = 0; i < ROWS_HALO_STEPS; i++)
        s_Data[threadIdx.y][threadIdx.x + i * ROWS_BLOCKDIM_X] = (baseX >= -i * ROWS_BLOCKDIM_X) ? d_Src[i * ROWS_BLOCKDIM_X] : 0;

    //Load right halo
    #pragma unroll
    for(int i = 0; i < ROWS_HALO_STEPS; i++)
        s_Data[threadIdx.y][threadIdx.x + i * ROWS_BLOCKDIM_X] = (imageW - baseX > i * ROWS_BLOCKDIM_X) ? d_Src[i * ROWS_BLOCKDIM_X] : 0;

    __syncthreads();

    #pragma unroll
    for(int i = ROWS_HALO_STEPS; i < ROWS_HALO_STEPS + ROWS_RESULT_STEPS; i++){
        float result = 0;

        #pragma unroll
        for(int j = -KERNEL_RADIUS; j <= KERNEL_RADIUS; j++)
            result = (s_Data[threadIdx.y][threadIdx.x + i * ROWS_BLOCKDIM_X + j] > 0) ? 255 : 0;

        d_Dst[i * ROWS_BLOCKDIM_X] = result;
    }
}
"""

def __init__(self, *images):
    self.images = []
    super(ErosionFilter, self).__init__(*images)
    # La mascara contendra tuplas con las sumas que deben efectuarse a la
    # posicion (x, y) del pixel actual que estamos tratando: por ejemplo,
    # sumar (1, 0) significa (x + 1, y + 0), osea el pixel situado justo
    # debajo, y por contra sumar (0, -1) implica (x + 0, y - 1), es decir
    # el pixel situado justo a la izquierda del actual
    self.mask = [(i, j) for i, j in itertools.permutations([-1, 0, 1], 2) if abs(i) != abs(j)]

def _processCPU(self):
    surrounding_pixels = []
    for row in xrange(self.images[0].size[0]):
        for col in xrange(self.images[0].size[1]):
            try:
                surrounding_pixels = [self.images[0].getpixel((row + i, col + j)) for i, j in self.mask]
            except IndexError:
                # Si se produjo alguna excepcion de indexado (debido a que estamos situados en algun borde
                # de la imagen), construimos la lista de pixels adyacentes replicando el pixel actual
                surrounding_pixels = list(itertools.repeat(self.images[0].getpixel((row, col)), len(self.mask)))
            finally:
                # La funcion implicita "all()" devuelve True si __todos__ los elementos de un objeto iterable
                # son asimismo True (o distintos de 0 si los elementos son numericos, como es el caso)
                if all(surrounding_pixels):
                    self.post_img.putpixel((row, col), Filter.MAX_PIXEL_VALUE)
                else:
                    self.post_img.putpixel((row, col), Filter.MIN_PIXEL_VALUE)

def _processCUDA(self):
    cuda.loadData(input=[self.images[0]], output=[np.zeros_like(self.images[0])])
    cuda.setKernel(self._kernel)
    cuda.Launch((32, 32, 1), grid=(64, 48))
    cuda.getFromGPU()

```

Listing 5: Clase VideoHandler

```
import cv

class VideoHandler:
    FIRST_FRAME = 1
    LAST_FRAME = -1

    video = None
    frames = []

    def __init__(self, video_path=None):
        if video_path is not None:
            self.video = cv.CaptureFromFile(video_path)
            while(1):
                frame = cv.QueryFrame(self.video)
                if frame:
                    self.frames.append(frame)
                else:
                    break

    def getWidth(self):
        return cv.GetCaptureProperty(self.video, cv.CV_CAP_PROP_FRAME_WIDTH)

    def getHeight(self):
        return cv.GetCaptureProperty(self.video, cv.CV_CAP_PROP_FRAME_HEIGHT)

    def getFPS(self):
        return cv.GetCaptureProperty(self.video, cv.CV_CAP_PROP_FPS)

    def getSize(self):
        """ Tupla compuesta por el ancho y el alto, convertidos a valores enteros """
        return (int(self.getWidth()), int(self.getHeight()))

    def getFrameCount(self):
        # Buggy:
        # return cv.GetCaptureProperty(self.video, cv.CV_CAP_PROP_FRAME_COUNT)
        return len(self.frames)

    def getAllFrames(self):
        return self.frames

    def getFrameRange(self, frame_range):
        return self.frames[frame_range[0]:frame_range[1]]

    def setAllFrames(self, frames):
        self.frames = frames

    def appendFrame(self, frame):
        self.frames.append(frame)

    def Save(self, filename):
        writer = cv.CreateVideoWriter(filename, cv.CV_FOURCC('M', 'J', 'P', 'G'), self.getFPS(), self.getSize(), 1)
        for i in self.frames:
            cv_im = cv.CreateImageHeader(i.size, cv.IPL_DEPTH_8U, 3)
            cv.SetData(cv_im, i.tostring())
            cv.WriteFrame(writer, cv_im)
```

Listing 6: Clase MotionDetector

```
#!/usr/bin/env python

import Image
import ImageChops

from videoHandler import VideoHandler
from Filters.filter import Filter
from Filters.erosion import ErosionFilter
from Filters.difference import DifferenceFilter
from Filters.threshold import ThresholdFilter

class MotionDetector:

    pre_video = None
    post_video = None

    def __init__(self, video_path):
        self.pre_video = VideoHandler(video_path)
        # TODO cambiar el constructor del videohandler
        self.post_video = VideoHandler()

    def launchCPU(self):
        frames_PIL = [Image.fromstring("RGB", self.pre_video.getSize(), i.tostring()) for i in self.pre_video.getAllFrames]
        for i in xrange(1, len(frames_PIL)):
            # Diferencia
            diferencia = DifferenceFilter(frames_PIL[i], frames_PIL[i + 1])
            diferencia.Apply(Filter.CPU)
            tmp = diferencia.fetchResult()

            # Threshold
            threshold = ThresholdFilter(tmp, level=20)
            threshold.Apply(Filter.CPU)
            tmp2 = threshold.fetchResult()

            # Erosion
            erosion = ErosionFilter(tmp2)
            erosion.Apply(Filter.CPU)
            post = erosion.fetchResult()

            # TODO Mergeado en una clase aparte
            r, g, b = frames_PIL[i + 1].split()
            tmp = ImageChops.add(r, post)
            merged = Image.merge("RGB", (tmp, g, b))

            self.post_video.appendFrame(merged)
            print "##",

        # Terminado, salvamos resultado
        self.post_video.Save("./out.mpg")

    def launchCUDA(self):
        pass
```
