

Sistemas Distribuidos y Paralelos

Departamento de Ingeniería en Informática

LAB 2: Paralelismo orientado al objeto

1 Objetivo

El objetivo de este laboratorio es diseñar e implementar una aplicación paralela con orientación al objeto, usando *uC++*. La aplicación a construir consiste del proceso llamado *gridding*, que se utiliza en síntesis de imágenes interferométricas.

2 Interferometría

2.1 El observatorio ALMA

Las antenas del observatorio ALMA se ubican en el llano de Chajnantor a 4800 metros sobre el nivel del mar, en el Desierto de Atacama. Estas antenas miden señales de radio frecuencia en longitudes de onda milimétricas y submilimétricas. La señal capturada por las antenas, entonces, no es la luz visible emitida por el objeto, sino la radiación que esa luz produce al interactuar con el gas y polvo que se encuentra alrededor del objeto. Luego, es necesario transformar esta señal de RF a una señal de intensidad. Este proceso se llama síntesis de imágenes.

Para ser más específicos, la señal capturada por las antenas corresponde a mediciones en el plano de Fourier. La figura 1 muestra una típica distribución de posiciones de muestreo en el plano uv (plano Fourier) de una cierto objeto. Cada punto representa una medición, llamada **visibilidad**. Aunque no es relevante para este lab, diremos que cada par de antenas produce una visibilidad, y a medida que pasa el tiempo y gira la tierra, el punto se mueve en el plano uv .

Como se puede observar, los puntos no cubren completamente el plano uv . Más aún, el muestreo es irregular, en el sentido que no están regularmente espaciados en ambas direcciones.

2.2 Conceptos básicos de Fourier

Sea $I(x, y)$ una imagen bidimensional de $N \times N$ píxeles, donde cada pixel representa el nivel de intensidad en la posición (x, y) . Luego, la transformada discreta de Fourier de esta imagen es:

$$V(u, v) = \sum_{x=0}^{N-1} \sum_{y=0}^{N-1} I(x, y) \exp(-2\pi j(ux + vy)/N) \quad (1)$$

y su transformada inversa

$$I(x, y) = \frac{1}{N^2} \sum_{u=0}^{N-1} \sum_{v=0}^{N-1} V(u, v) \exp(+2\pi j(ux + vy)/N) \quad (2)$$

ALMA mide $V(u, v)$, pero la imagen que deseamos es $I(x, y)$. Si tuvieramos el plano uv completo, es decir los valores $V(u, v)$ para todos los puntos uv y éstos correspondiesen a una grilla regular,

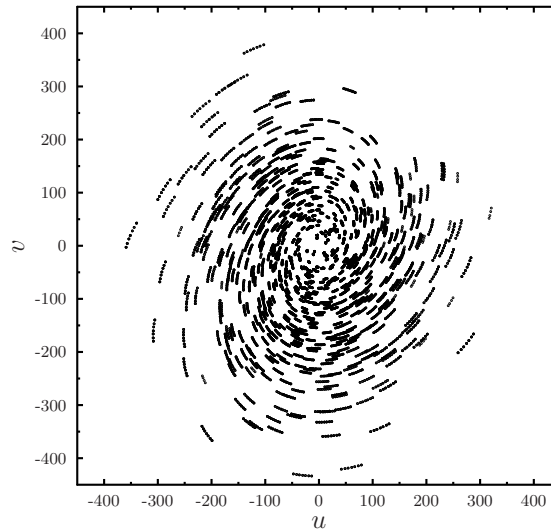


Figure 1: Típico muestreo del plano uv por ALMA.

entonces la síntesis de imagen sería trivial, pues bastaría aplicar la transformada inversa a los datos $V(u, v)$ y obtendríamos $I(x, y)$.

La figura 2 muestra una plano uv grideado y su correspondiente imagen de intensidad. Note que la regularidad de muestreo también significa que tanto I como V pueden ser almacenados en matrices cuadradas. Tanto la matriz $V(u, v)$ como $I(x, y)$ son matrices complejas, es decir cada punto posee un componente real y otro imaginario, y lo que se visualiza es la magnitud de este valor. Las imágenes fueron creadas con Matlab con los siguiente comandos:

```
>> f = fopen('hltau_uv_gridded_1024_center.raw', 'r');
>> s = fread(f, 'float');
>> s = reshape(s, 2, 1024*1024);
>> re = s(1,:);
>> im = s(2,:);
>> re = reshape(re, 1024, 1024);
>> im = reshape(im, 1024, 1024);
>> v = complex(re, im);
>> figure; imagesc(log(abs(v)+1));
>> axis('square');colormap(hot);axis('off')
>> I = fftshift(ifft2(fftshift(v)));
>> figure; imagesc(abs(I));
>> axis('square');colormap(hot);axis('off')
```

Primero se abre y lee el archivo que contiene los datos grideados. Estos datos están almacenados en formato binario (raw), por fila. Cada valor en la grilla uv es un número complejo, por lo tanto los datos son reagrupados para crear una imagen cuadrada de **complex**. Luego, se aplica la transformada inversa de Fourier para obtener la imagen de intensidad. En la imagen, tanto el plano Fourier grideado como la imagen de intensidad se despliegan mostrando el módulo de los valores complejos. También, se ha manipulado el mapa de colores para que se observen con mayor claridad.

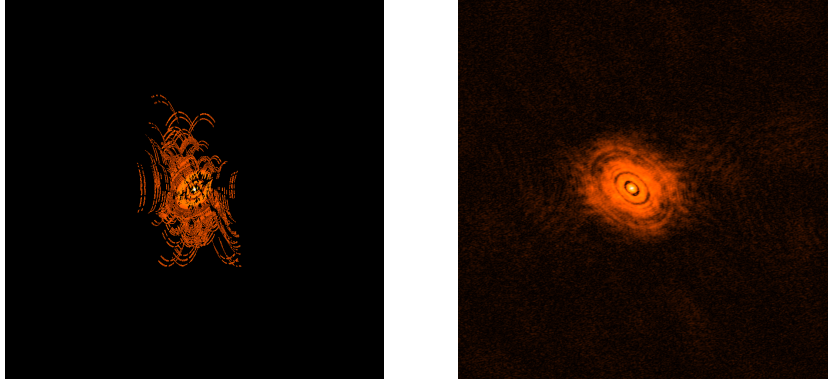


Figure 2: Datos grideados y su transformada inversa de Fourier, la imagen sucia.

La imagen de intensidad creada de esta forma se llama **dirty image** y es una imagen de calidad pobre. Existen otros algoritmos que, a partir de los mismos datos grideados, sintetizan imágenes de mejor calidad.

3 Gridding - primera parte

El objetivo de este lab es implementar un sistema que transforme el plano uv no grideado a uno grideado.

Las ecuaciones anteriores son válidas cuando la imagen y su transformada de Fourier están muestreados en una grilla regular. Es decir, las visibilidades y los píxeles están equidistantemente espaciados en las direcciones u y v , y x e y , respectivamente. Suponga que la distancia entre los píxeles de la imagen $I(x, y)$ es Δx y Δy . Entonces, la distancia en los puntos en su transformada $V(u, v)$ es:

$$\Delta u = \frac{1}{N\Delta x} \quad \Delta v = \frac{1}{N\Delta y} \quad (3)$$

Lamentablemente, los datos que ALMA captura no son completos ni regulares. Como se aprecia en la Figura 1, los puntos (u, v) pueden estar en cualquier posición y no necesariamente están equiespaciados uno del otro. La Figura 3 muestra un zoom del plano uv junto con una grilla regular. Por lo tanto los puntos uv no pueden ser usados directamente para aplicar la inversa de Fourier y obtener la imagen sucia.

El proceso de gridding consiste en construir datos regularmente espaciados en el plano Fourier, a partir de los datos que entrega ALMA. Hay muchas formas de hacer esto, pero la más sencilla es sumar todos los valores de las visibilidades que se encuentran en una vecindad de cada punto de la grilla regular.

A continuación, explicamos con detalle esta operación.

Asuma que $\Delta u = \Delta v$ (y por lo tanto $\Delta x = \Delta y$). Estos valores se pueden considerar como la distancia entre dos celdas de la grilla, o la tasa de muestreo (sampling rate). Cada celda (cuadrado) en la figura 3 tiene un centro (u_i, v_j) . Suponga además que la grilla regular es de tamaño $N \times N$. Luego, los centros de las celdas son:

$$(u_i, v_j) = (i\Delta u, j\Delta v) \quad i, j = -(N/2 - 1), -(N/2 - 2), \dots, -1, 0, 1, \dots, N/2 - 1$$

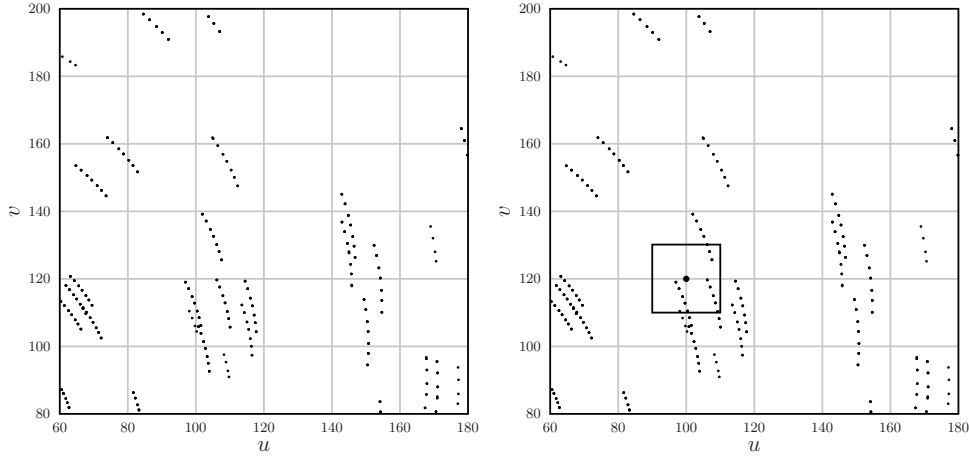


Figure 3: Zoom en el plano uv .

Esta relación implica que:

1. Los puntos (u_i, v_j) son coordenadas equiespaciadas en el plano uv y no corresponden a los índices de la matriz.
2. El plano uv está centrado en la grilla.
3. El eje u comienza en valores negativos a la izquierda de la grilla y va hacia los positivos hacia la derecha
4. El eje v comienza con valores negativos arriba de la grilla y va hacia los positivos hacia abajo.

El proceso de gridding consiste en acumular todos los valores de los puntos uv que caen en una celda, en su centro. En realidad hay muchas formas de realizar esta suma, pero lo más simple es la suma.

4 Datos ALMA

Los datos de ALMA corresponden a una lista de Z visibilidades del tipo

$$L = \{(u_k, v_k), V(u_k, v_k).r, V(u_k, v_k).i; k = 1, \dots, Z\}$$

donde

1. (u_k, v_k) corresponde a la coordenada en el plano uv de la visibilidad k
2. $V(u_k, v_k).r$ es el componente real del valor de la visibilidad k
3. $V(u_k, v_k).i$ es el componente imaginario del valor de la visibilidad k

La diferencia entre (u_i, v_j) y (u_k, v_k) es que u_k y v_k pueden ser cualquier valor, en cambio u_i y v_j son solo valores que corresponden a la grilla regular. El siguiente es un extracto de un archivo con visibilidades:

-2245.512935,-625.275579,-404.967700,0.019848,-0.009888,12065070.000000,224749993984.000000,0
-2245.512935,-625.275579,-404.967700,-0.000239,-0.023323,12001271.000000,224749993984.000000,0
-2245.512935,-625.275579,-404.967700,0.005969,-0.014794,12065070.000000,224250003456.000000,1
-2245.512935,-625.275579,-404.967700,-0.003359,-0.009349,12001271.000000,224250003456.000000,1
-2245.512935,-625.275579,-404.967700,-0.011006,-0.024791,12065070.000000,223749996544.000000,2
-2245.512935,-625.275579,-404.967700,-0.003334,-0.012453,12001271.000000,223749996544.000000,2
-2245.512935,-625.275579,-404.967700,-0.011025,-0.030222,12065070.000000,223250006016.000000,3
-2245.512935,-625.275579,-404.967700,-0.013623,-0.028793,12001271.000000,223250006016.000000,3
2532.096378,-2918.324430,-2675.440413,-0.010072,-0.004509,13042176.000000,224749993984.000000,0
2532.096378,-2918.324430,-2675.440413,-0.012755,0.006682,13798244.000000,224749993984.000000,0

A continuación se describe con detalle cada columna:

1. Coordenada u , en metros
2. Coordenada v , en metros
3. Coordenada w en metros. No se usa en este lab
4. Parte real de la visibilidad
5. Parte imaginaria de la visibilidad
6. Peso W . Este es un valor de confianza en la medición
7. Frecuencia de observación f en Hz.
8. Canal espectral. Cada canal tiene una frecuencia de observación. En este caso hay 3 canales de observación

Este conjunto de datos corresponde a HLTau, que es justamente el mostrado en la Figura 2. Cuando ALMA realiza una observación, lo puede hacer en varias frecuencias al mismo tiempo. En este caso, cada punto uv se mide en tres frecuencia, 224.75 GHz (canal 0), 224.25 GHz (canal 1), 223.75 GHz (canal 2). Además, cada canal se mide en dos polarizaciones, pero por ahora esto no es relevante.

Antes de realizar el gridding, se debe transformar las coordenadas uv a longitudes de onda, de la siguiente forma:

$$u_\lambda = u \times \frac{f}{c}$$

donde c es la velocidad de la luz en metros. Lo mismo se aplica para v

Cada visibilidad tiene una estimación del error en la medición, el peso W . Mientras más grande este valor, menor la incertidumbre. Durante el gridding, los valores de las visibilidades deben ser ajustados según el peso, mediante una simple normalización, que se verá más adelante.

5 Gridding - segunda parte

En la Figura 3 las posiciones en las intersecciones de las líneas son las posiciones en la grilla regular, y las posiciones marcadas con puntos son posiciones de las visibilidades de la lista L . Entonces, a partir de los valores en los puntos deseamos estimar el valor en las intersecciones. En la Figura 3 se

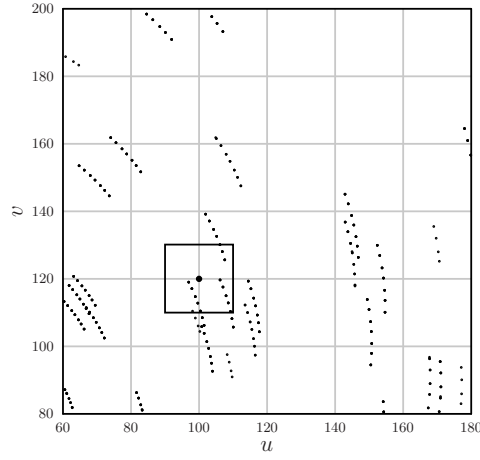


Figure 4: Ejemplo de vecindad que define los puntos que se suman para el punto de la grilla regular.

muestra la vecindad del punto de la grilla regular (100, 120). Todos los puntos uv que están dentro de esa vecindad cuadrada deben sumarse para formar el valor del punto en la grilla. Note que para este ejemplo $\Delta u = \Delta v = 20$.

Recordar que antes de comenzar el gridding, las coordenadas se deben transformar a longitudes de onda. De ahora en adelante, se asume que ese proceso ya se realizó.

Sea Fr y Fi dos matrices de $N \times N$, que es el resultado del gridding para la parte real y para la parte imaginaria, respectivamente. Sea Wt una matriz real de $N \times N$ que acumula los pesos correspondientes. Para determinar a que posición de la matriz corresponde una visibilidad (u_k, v_k) basta calcular:

$$i_k = \left\lfloor \frac{u_k}{\Delta u} \right\rfloor + \frac{N}{2}, \quad j_k = \left\lfloor \frac{v_k}{\Delta v} \right\rfloor + \frac{N}{2}$$

donde el operador es el redondeo al entero más cercano. Por ejemplo, supongamos que $N = 8$, $\Delta u = 0.5$, y que $u_k = -0.24$. Entonces $i_k = 4$. Si $u_k = 0.3$, $i = 5$.

Una vez determinado a que entrada de la matriz pertenece la visibilidad, acumulamos

$$\begin{aligned} Fr[i_k, j_k] &= Fr[i_k, j_k] + W_k \times V(u_k, v_k).r \\ Fi[i_k, j_k] &= Fi[i_k, j_k] + W_k \times V(u_k, v_k).i \\ Wt[i_k, j_k] &= Wt[i_k, j_k] + W_k \end{aligned}$$

Al finalizar de gridear todas la visibilidades, se realiza la normalización con los pesos acumulados:

$$\begin{aligned} Fr[i, j] &= Fr[i, j] / Wt[i, j] \\ Fi[i, j] &= Fi[i, j] / Wt[i, j] \end{aligned}$$

6 Los objetos

La aplicación debe ser modelada en término de muchas tareas $uC++$ grideadoras. Cada tarea leerá desde el archivo de entrada, un cierto número de visibilidades (líneas), y grideará esas visibilidades en las matrices correspondientes las cuales serán compartidas por todas las tareas.

La lectura del archivo de entrada se realizará dentro de una corutina con exclusión mutua.

La tarea principal leerá argumentos de línea de comando, instanciará la corutina y creará las tareas. Cuando las tareas finalicen, la tarea principal ejecutará un método de la corutina para escribir el resultado en el archivo de salida.

Note que el acceso a las matrices debe realizarse con exclusión mutua.

La invocación al programa desde línea de comando será la siguiente

```
$ ./gridding -i datosuv.raw -o datosgrideados -d deltau -N tamañoimagen  
-c chunklectura -t numerotareas
```

La opción `-d` especifica el valor Δx en arco segundos. Este valor debe ser convertido a radianes antes de calcular Δu . La opción `-N` especifica el número de filas y de columnas de la matrices.

Para simplificar, el programa solo debe calcular el plano de Fourier grideado, centrado en $(N/2, N/2)$, es decir $V[N/2, N/2]$ corresponde al componente de frecuencia $(0, 0)$. Como $V(u, v)$ es complejo entonces se deben escribir dos archivos `datosgrideadosr.raw` y `datosgrideadosi.raw` conteniendo los componentes real e imaginario en formato binario.

Para chequear que la solución es correcta, se pueden leer estos dos archivos en Matlab y crear una matriz compleja. Luego, shiftear la imagen tal que el componente de frecuencia $(0, 0)$ quede en la posición $[1, 1]$ (posición Matlab) de la matriz (usar `fftshift()`). Luego, se calcula la inversa de Fourier y obtenemos la imagen $I(x, y)$ que podemos visualizar con `imagesc()`.

7 Entregables

Tarree, comprima y envíe a `fernando.rannou@usach.cl` al menos los siguientes archivos:

1. `Makefile`: archivo para make que compila los programas
2. `gridding.cc`: archivo con el código fuente. Puede incluir otros archivos fuentes.
3. `gridding.pdf`: informe breve de su solución incluyendo estudio rendimiento computacional.

Fecha de entrega (hard-deadline):
17 de octubre, 2023 antes de las 23:59 hrs.