

Глава 1

Архитектура приложения

1.1 Описание существующей системы

Институт статистических исследований и экономики знаний (ИСИЭЗ) является крупным подразделением НИУ ВШЭ, занимающийся исследованиями в области статистики науки, технологий, инноваций, образования и подготовки кадров, информационного общества и цифровой экономики, научно-технической и инновационной политики.

iFORA (intelligent foresight analytics) является одной из множества информационных систем института, специализирующаяся на майнинге массива научных публикаций, патентов, грантов, специализированных медиа и других документов. Она обладает множеством возможностей, включая:

- Выделение именных сущностей, ключевых слов и словосочетаний. Определение канонической формы сущностей, сопоставление с онтологической базой (например, DBPedia).
- Поиск по инвертированному индексу, поддержка сложных поисковых запросов.
- Обученные `word2vec` модели на различных выборках текстов.
- Непрерывное пополнение данных из различных источников включая платные базы, открытые ресурсы и веб. При необходимости используются пар-

серы.

- Проверка и редактирование данных экспертами в полуручном режиме.
- Возможность получить выгрузку по поисковому запросу с множеством настроек в виде архива, содержащего векторные файлы с диаграммами и визуализациями, .rds-файлы с данными (бинарный формат представления табличных данных в R) и автоматически сгенерированную заготовку презентации.

1.2 Содержание выгружаемых данных

Взаимодействие с существующей системой происходило через получение выгрузки определенного формата.

Выгрузка по поисковому запросу содержала:

- Несколько тысяч именованных сущностей, их встречаемость, центральность, специфичность, разбиение на кластеры методом *Louvain Modularity*.
- Встречаемость сущностей по годам.
- Совстречаемость сущностей по годам. При построении графа совстречаемости использовались не все найденные документы, а окрестности найденных ключевых слов, что увеличивало релевантность получающегося графа.
- Для каждого года общее количество обработанных документов.

Также для различных выборок документов были доступны обученные word2vec модели из векторов размерности 200, содержащие порядка нескольких миллионов сущностей.

1.3 Техническое задание

Данный проект является результатом эксперимента по совершенствованию текущих и добавлению новых видов интерактивных визуализаций в браузере:

- Базовая функциональность:
 - Возможность просмотра двумерной визуализации графа совстречаемости терминов.
 - Изменение масштаба, перемещение при помощи мыши.
 - Цвет надписей соответствует кластерам.
 - Размер надписей зависит от их центральности.
 - Если две надписи перекрываются, показывается более центральная. При увеличении показывается больше надписей.
- Семантическая карта:
 - Нанесение терминов на двумерную карту с заданными осями, например, частота \times специфичность.
 - Возможность просмотра двумерной карты терминов, построенной применением алгоритма t-SNE к модели word2vec.
- Автономная работа:
 - Все приложение содержится в одном html-файле, при помещении которого в папку с выгрузкой есть возможность просматривать визуализации без сервера.
 - Возможность сгенерировать визуализацию при помощи сервера, сохранить её в файл и открыть позже без сервера.
- Поиск:
 - Строка поиска для быстрого перемещения к ключевому слову.
 - Поисковые подсказки при наборе слова.

- Поиск семантически похожих слов по модели word2vec.
- Время:
 - Возможность просмотра графа совстречаемости по годам.
 - При переходе между годами граф плавно перестраивается, отражая изменения частот совстречаемости.
- Интерактивность:
 - При нажатии по термину камера центрируется на нем.
 - При наведении мыши на термин появляется всплывающая подсказка с дополнительной информацией.
 - Возможность сохранения текущих параметров камеры в виде ссылки.
- Трехмерные визуализации:
 - Вращение камеры, изменение масштаба.
 - Просмотр двумерного графа совстречаемости или семантической карты с добавленной третьей координатой, например, центральность.
 - Просмотр трехмерной визуализации word2vec при помощи t-SNE.
 - Просмотр трехмерной визуализации графа совстречаемости.
- Видео-визуализации:
 - Сохранение и просмотр анимированных визуализаций.
 - Экспорт анимированной визуализации в виде видео.

1.4 Автономная работа

Требование автономной работы было добавлено по нескольким причинам. Во-первых, в целях безопасности сервера iFORA размещались в локальной сети и могли быть недоступны во время презентации вне ВШЭ. Во-вторых, это

упрощало поддержку и внедрение системы. В-третьих, это сэкономило ресурсы и переносило нагрузку с серверов на браузер пользователя.

Для автономной работы было необходимо реализовать некоторые алгоритмы визуализации данных в браузере. Было решено использовать Fruchterman-Reingold для графов совстречаемости и t-SNE для семантических карт word2vec представлений терминов.

Оба алгоритма имели множество реализаций (включая оптимизации типа Barnes-Hut) на JavaScript. Однако эти реализации очень медленно работали на нескольких тысячах вершин. Так как использование графической карты потенциально могло ускорить эти алгоритмы и так как не было реализаций с использованием GPU, было принято решение провести эксперимент по портированию алгоритмов для вычислений в шейдерах WebGL.

1.5 Производительные вычисления в браузере

До недавнего времени, единственным языком программирования, доступным в большинстве браузеров, являлся язык JavaScript. С момента своего появления в 1995 году и до 2015 года, он претерпевал незначительные изменения. Со второй половины 2000-х годов стали набирать популярность *одностраничные веб-приложения*, которые выполняли часть работы сервера (в основном, связанную с генерацией html-кода) на стороне клиента.

В 2008 году Google выпускает браузер Chrome с новым Javascript-движком V8, который значительно превосходил другие реализации по производительности за счет встроенного JIT-компилятора. Сложность его реализации состояла в том, что JavaScript создавался как интерпретируемый, динамически типизируемый язык.

После 2010 года появляются несколько экспериментальных технологий, которые были направлены на улучшение производительности:

- **Typed Arrays** (2010) — возможность языка, позволяющая создавать *типизированные массивы*, для которых можно было определять двоичное

представление в памяти.

- **WebGL** (2010) предоставил доступ к API графической карты схожий с OpenGL ES 2.0.
- **asm.js** (2013) — подмножество языка JavaScript, которое по семантике схоже с виртуальной машиной, используемой JIT-компилятором, что позволяло писать низкоуровневый код по производительности не уступающим аналогичному коду на C. В нем ручное управление памятью, что позволило отказаться от сборщика мусора. Также, в отличие от обычного кода, у всех переменных в `asm.js` присутствует информация об их типах, что позволяет компилировать код перед выполнением, а не динамически.
- **WebCL** (2014) должен был предоставить возможность выполнения OpenCL вычислений в браузере, что должно было решить большую часть проблем, решаемых в данной главе, но так и не был включен в стандартную поставку ни одного из популярных браузеров.
- **Service Workers** (2015) позволяют создавать дополнительные потоки, которые выполняются параллельно с основным кодом. Таким образом, сложные вычисления могли происходить в фоновом режиме и не влиять на отзывчивость интерфейса.
- **WebAssembly** (2017) является логическим продолжением `asm.js`, позволяя передавать в браузер непосредственно байт-код виртуальной машины. По сравнению с `asm.js`, имеет меньший размер, не требует синтаксического разбора, обладает большим набором команд и может быть целевой архитектурой компилятора LLVM, т.е. позволяет компилировать код с любого другого языка без потери производительности.

В данной работе используются только первые три технологии. Было установлено, что использование GPU значительно замедляет работу всей системы, независимо от того, происходит это в основном потоке или в `service worker`. Также оказалось, что для рассматриваемых алгоритмов `asm.js` показывает такой

же результат, что и код на обычном JavaScript (и сравнимый с нативным кодом). Так как данная работа фокусируется на ускорении основного цикла алгоритмов при помощи GPU, было принято решение не использовать WebAssembly, преимущество которого состоит, в первую очередь, в быстром запуске кода и портировании с других языков для исполнения на CPU.

1.6 Решение проблемы возрастающей сложности разработки

Во время работы над техническим заданием возникла проблема, заключающаяся в том, что было необходимо создать, с одной стороны, средство генерации качественных интерактивных визуализаций, с другой — простое в использовании и разработке веб-приложение. При этом должна быть возможность быстрого добавления и проверки экспериментальных функций.

Другая проблема состояла в том, что все данные невозможно было обрабатывать в браузере (например, выгрузка word2vec занимала больше гигабайта), следовательно, было необходимо создавать логику предобработки данных на сервере. При этом нельзя было все вычисления производить на сервере, т.к. тогда визуализации перестанут быть интерактивными. Если же логика обработки данных разделена между сервером и приложением, появляется сложное API их взаимодействия. При этом добавление новой функции требует изменения как со стороны сервера, так и со стороны клиента, что многократно увеличивает время разработки и делает невозможным быстрое внедрение новых функций.

Также было замечено, что прототипирование на языке python в среде типа Jupyter происходит быстрее всего, т.к. в нем доступно больше всего библиотек анализа и обработки данных, можно быстро сохранять и загружать промежуточные результаты в виде файлов. При работе в аналогичных средах для Javascript (например, Observable.JS) размер документа, в котором можно комфортно работать, гораздо меньше.

В итоге было принято решение перенести всю логику создания интерактив-

ных визуализаций на сторону сервера и разработать такой формат их хранения, который:

- При добавлении новых видов визуализаций не требуется вносить изменения в формат.
- Самодостаточен, то есть содержит в себе все необходимые данные.
- При создании нескольких визуализаций с общими данными, должна быть возможность избежать их копирования.
- Не содержит кода на JavaScript.
- Эффективен по производительности.
- Визуализации меняются во времени и, возможно, имеют настраиваемые параметры.
- Поддерживает рендер видео с использованием пост-эффектов: прозрачность, motion blur, lens blur, antialiasing и любых других.

Тогда приложение является всего лишь «проигрывателем» таких файлов. Разработка ведется на любом языке программирования (например, python) при необходимости через браузер записывается видео.

Этот формат также решает проблему автономной работы приложения: достаточно сохранить файл с визуализацией.

Недостаток такой схемы состоит в том, что для генерации визуализаций требуется делать запрос к программисту, в то время как обычный пользователь не имеет возможности создавать визуализации автоматически.

Решение состоит в том, чтобы часто используемый код перенести на отдельный сервер, который будет генерировать файл с визуализацией. В случае, если необходимо генерировать визуализации интерактивно, можно создать отдельное веб-приложение для этого и встроить в него «проигрыватель».

Такое разделение позволяет добавлять новые виды визуализаций, не усложняя приложение и серверную часть.

Глава 2

Алгоритмы визуализации данных на клиенте

В данной главе описываются реализации двух алгоритмов визуализации данных: Fruchterman Reingold и t-SNE.

Несмотря на наличие множества реализаций этих алгоритмов на JavaScript, ни одна из них не использует GPU. При этом нет простого способа портировать существующие реализации этих алгоритмов на GPU с других языков программирования, так как WebGL API очень ограничен по сравнению с OpenGL и другими API для графических карт.

2.1 WebGL для обработки данных

С середины 2000-х графические карты активно используются для научных вычислений. С ростом популярности глубинного обучения инструменты для вычислений на GPU вошли в стандартный набор специалистов по анализу данных: OpenCL, CUDA, Tensorflow и другие.

Появление WebGL сделало возможным вычисления с использованием GPU в браузере. Есть несколько специализированных библиотек для JavaScript, например: tensorflow.js, gpu.js, turbo.js. В первую очередь они используются для глубинного обучения и операций с матрицами. Идея gpu.js состоит в трансля-

ции кода с JavaScript в язык шейдеров.

Проблема технологии WebGL для обработки данных состоит в том, что она предлагает очень ограниченный набор возможностей по сравнению, например, с CUDA. С другой стороны, это сделало возможным его поддержку 98% устройств, включая смартфоны, планшеты и игровые приставки. Существует также несколько расширений WebGL, которые поддерживаются не всеми устройствами. Наконец, существует стандарт WebGL 2, в котором множество расширений включено по умолчанию, но он на данный момент поддерживается только 43% устройств.

Вычислительная модель WebGL основана на двух сущностях: текстуры и шейдеры. Упрощенно, на первом этапе строится трехмерная полигональная модель сцены, затем строится её двумерная проекция и ко всем пикселям проекции каждого объекта могут быть применены шейдеры. При обработке данных, обычно строится единственный треугольник, занимающий всю проекцию и к нему применяется единственный шейдер. Таким образом, шейдер — это функция, независимо применяемая для каждого пикселя (также называемых *текселями*) получающегося в результате изображения.

На вход шейдер принимает набор *аттрибутов*, которые для трехмерных сцен могут кодировать нормали или текстурные координаты. При обработке данных атрибуты не используются и шейдер имеет лишь координаты текущего пикселя.

Шейдеру также доступен набор глобальных констант (*uniforms*), которые могут быть квадратными вещественными матрицами или векторами размерности не более 4, а также текстурами. Для текстуры шейдер может получать значение любого пикселя. То есть, чтобы шейдер мог обрабатывать данные, их необходимо закодировать в виде текстуры.

2.2 Текстуры для хранения данных в WebGL

Результат работы шейдера может быть выведен на экран, а может быть сохранен в текстуру. Полученная текстура может быть использована други-

ми шейдерами, а также может быть передана на процессор. Передача текстур между CPU и GPU является дорогой операцией и может занимать до половины времени выполнения программы.

Текстуры бывают разных типов: RGBA, RGB, целые или вещественные 16- или 32-битные. Для поддержки числовых текстур требуются расширения, но такие текстуры не могут передаваться от GPU к CPU, что значительно уменьшает их полезность. Таким образом, основным способом хранения данных являются RGBA текстуры.

RGBA текстуры представлены как массив 32-битных чисел, состоящих из 4 компонент, принимающих значения от 0 до 255. За одно обращение шейдер получает один пиксель текстуры, являющийся вектором из четырех 8-битных чисел. Таким образом, без использования расширений в пикселях текстуры можно закодировать целые 32-битные значения или два 16-битных.

При обработке данных серьезной проблемой является ограничение на то, что шейдер может вернуть результат лишь в виде одного 32-битного числа. Если, например, шейдер работает с трехмерными точками, то потребуются либо возвращать каждую компоненту по отдельности, то есть повторять одни и те же вычисления три раза, либо кодировать положение точки в 32-битное число, что значительно ухудшит точность. Поэтому в данной работе используется расширение `WEBGL_draw_buffers`, позволяющее подключать от 1 до 4 текстур одного размера к одному шейдеру. В итоге, результатом работы шейдера могут быть от одного до четырех 32-битных чисел. Это расширение поддерживается только 76% ПК и практически не поддерживается в смартфонах и планшетах.

2.3 Ограничения на циклы и условия в шейдерах WebGL

Помимо перечисленных выше, в WebGL есть еще два существенных ограничения.

Графические карты имеют иерархическую модель выполнения команд, ко-

торая может быть доступна в таких языках, как CUDA. Это позволяет обрабатывать множество пикселей одновременно. Проблема состоит в том, что при этом всем обработчикам поступают одни и те же команды. Выполнение условных конструкций достигается временным отключением обработчиков тех пикселей, для которых условие не выполняется. То есть, если в коде есть условие и одна половина пикселей должна выполнить один код, а вторая — другой, то суммарное затраченное время будет пропорционально сумме, а не минимуму.

Из этого также следует, что если для каждого пикселя необходимо выполнить цикл, то число выполненных итераций будет равно максимуму по всем пикселям. Операция **break** будет работать корректно, однако затраченное время будет пропорционально верхней оценке, то есть остальные итерации будут выполнены в отключенном состоянии.

Более того, в WebGL при объявлении циклов требуется, чтобы число итераций было константой **времени компиляции**. Похоже, что это самое сильное ограничение, возникающее при обработке данных в шейдерах.

Продвинутые графические карты способны определять момент, когда циклы для всех пикселей были остановлены командой **break**, чтобы уменьшить время выполнения. Это позволяет во время компиляции указать любую большую константу в качестве числа итераций цикла и выйти из него принудительно. Тем не менее, было бы некорректно предполагать наличие этой функциональности у всех пользователей при расчете сложности алгоритма.

2.4 Fruchterman Reingold

Это классический алгоритм рисования графа из категории force-directed drawing.

Он использует физическую аналогию, в которой ребрам соответствуют пружины, а вершинам — одинаково заряженные частицы. Таким образом, соединенные ребром вершины стремятся быть на фиксированном расстоянии друг от друга, равном оптимальной длине пружины, а не соединенные вершины отталкиваются друг от друга.

На практике, закон Гука для силы пружины не используется, так как он слишком сильно действует на соединенные вершины, находящиеся в разных частях графа.

Для алгоритма Fruchterman Reingold силы притяжения и отталкивания равны $f_a(d) = d^2/k$ и $f_r(d) = -k^2/d$, где k — оптимальная длина пружины, при которой эти силы сбалансированы.

Обычно, физическая симуляция осуществляется при помощи интегрирования Верле, но в этом алгоритме силы по сути являются скоростями, так как это ускоряет сходимость.

Алгоритм начинает со случайных позиций вершин и останавливается, когда система достигает равновесия. Для ускорения этого процесса вводится понятие *температуры*, которая ограничивает максимальное изменение положения вершин и уменьшается по заданному закону.

2.5 t-SNE

Применение этого алгоритма считается одним из наиболее мощных методов уменьшения размерности до 1-3 измерений.

В базовой версии он получает на вход множество точек $\{x_i\}$ в пространстве большой размерности (например, 50), а также начальное случайное положение представлений этих точек $\{y_i\}$ в пространстве размерности 1-3. Для точек x_i предрасчитывается матрица расстояний (p_{ij}) по формуле:

$$p_{ij} = \frac{p_{i|j} + p_{j|i}}{2}$$

$$p_{j|i} = \frac{\exp(-\|x_i - x_j\|^2 / 2\sigma_i^2)}{\sum_{k \neq i} \exp(-\|x_i - x_k\|^2 / 2\sigma_i^2)}, \quad p_{i|i} = 0 \quad (2.1)$$

где σ_i подбираются при помощи двоичного поиска так, чтобы для всех i :

$$-\sum_j p_{j|i} \log_2 p_{j|i} = \log_2(perplexity),$$

где *perplexity* является параметром алгоритма.

Описанные выше вычисления производятся один раз при инициализации алгоритма. Далее происходят итерации, на каждой из которых вычисляется матрица (q_{ij}) :

$$q_{ij} = \frac{(1 + \|y_i - y_j\|^2)^{-1}}{\sum_{k \neq l} (1 + \|y_k - y_l\|^2)^{-1}}, \quad q_{ii} = 0$$

после чего для каждой вершины y_i считается градиент целевой функции:

$$\Delta y_i = 4 \sum_{j \neq i} (p_{ij} - q_{ij})(y_i - y_j)(1 + \|y_i - y_j\|^2)^{-1},$$

на основании чего считаются новые положения y_i и итерация повторяется. При вычислении новых положений предлагается использовать *momentum term*:

$$y_i^t = y_i^{t-1} + \eta \Delta y_i + \alpha(t)(y_i^{t-1} - y_i^{t-2}),$$

где η — фиксированная константа, $\alpha(t)$ — убывающая функция, y_i^t — значение y_i после итерации t .

2.6 Модификации t-SNE для ускорения вычислений

Для вычислений значений $p_{i|j}$ используется нормальное распределение, которое, как известно, при больших отклонениях от центра убывает экспоненциально. Таким образом, можно заменить такие значения на нули.

Смысл параметра *perplexity* состоит в том, что он является аналогом числа соседей, когда веса ребер являются вероятностями. Это позволяет сделать предположение о том, что среди чисел $p_{i|j}$ число ненулевых членов в каждой строке пропорционально *perplexity*. Обозначим коэффициент пропорциональности через c .

После симметризации, матрица $p_{ij} = (p_{i|j} + p_{j|i})/2$ будет иметь не более, чем

в два раза больше ненулевых клеток. Ей будет соответствовать граф, в котором из каждой вершины выходит не более $2c \cdot perplexity$ ребер.

Заметим, что в формуле q_{ij} знаменатель не зависит от i и j и равен сумме числителей по всем i и j . Обозначим его Z :

$$Z = \sum_{k \neq l} (1 + \|y_k - y_l\|^2)^{-1}, \quad q_{ij} = \frac{(1 + \|y_i - y_j\|^2)^{-1}}{Z}$$

Следующая идея состоит в том, чтобы разбить Δy_i на два слагаемых:

$$\begin{aligned} \Delta y_i &= 4 \sum_{j \neq i} (p_{ij} - q_{ij})(y_i - y_j)(1 + \|y_i - y_j\|^2)^{-1} = 4 \sum_j (p_{ij} - q_{ij})(y_i - y_j)q_{ij}Z = \\ &= 4 \sum_{j \neq i} (p_{ij}q_{ij} - q_{ij}^2)Z(y_i - y_j) \end{aligned}$$

Получаем, что между точками y_i действует две силы:

- **Сила притяжения**, пропорциональная $p_{ij}q_{ij}$, которая действует только между точками, соединенными ребрами (для других пар точек $p_{ij} = 0$)
- **Сила отталкивания**, пропорциональная q_{ij}^2 , которая действует между всеми парами вершин.

При использовании t-SNE для размерностей больше 100 (в нашем случае слова имели размерность 200), рекомендуется предварительно сделать PCA до размерности 50. Также PCA с размерностью 1-3 рекомендуется использовать в качестве начальных значений для ускорения сходимости.

Также необходимо внести некоторые изменения в связи с использованием word2vec. Так как их мера схожести измеряется косинусным расстоянием, а косинусное расстояние равно скалярному произведению для нормированных векторов, сначала необходимо нормировать вектора x_i , потом в формуле 2.1 вычислять скалярное произведение вместо евклидова расстояния.

2.7 Схема вычислений.

Два приведенных алгоритма имеют общую структуру основного цикла:

```
const edges: buffer[m] = serialize_edges()
positions: buffer[n, dim] = random_positions()
attractions, repulsions: buffer[n, dim]
grid: structure
finished: boolean = false
iteration: integer = 0

while not finished:
    iteration += 1
    attractions = calc_attractions(positions, edges)
    grid = calc_grid(positions)
    repulsions, norm_sum = calc_repulsions(positions, grid)
    positions, finished = calc_positions(
        positions,
        attractions,
        repulsions,
        iteration,
        norm_sum,
    )
```

Здесь `n` — число вершин, `m` — число ребер, `dim` — размерность пространства визуализации (от 1 до 3).

На вход алгоритму поступают два буффера: `edges` и `positions`. Позиции инициализируются случайными числами в заданных пределах. Ребра преобразуются в буффер при помощи одной из нескольких схем, перечисленных далее.

После этого следует некоторое число итераций. Для алгоритма Fruchterman Reingold номер итерации нужен для уменьшения температуры со временем, t-SNE останавливается, когда вершины пересают менять положение больше, чем

на ε .

Силы притяжения действуют только между парами вершин, соединенных ребром. Таким образом, вычисление сумм этих сил для всех вершин не возможно без прохода по всем ребрам, т.е. за $O(m)$ времени и памяти. Улучшение скорости этой части возможно через уменьшение числа ребер.

Силы отталкивания действуют между всеми парами вершин, что позволяет делать некоторые оптимизации, при этом уменьшая точность этих вычислений на несколько процентов. Сложность этой части варьируется $O(n \log n)$ до $O(n^2)$ по времени и $O(n)$ по памяти.

Для алгоритма t-SNE требуется вычисление нормирующего множителя, равному сумме всех ненормированных сил притяжения между всеми парами вершин.

При использовании оптимизаций требуется дополнительная структура `grid`, которая требует одного прохода по позициям вершин и $O(n)$ памяти.

Последняя функция `calc_positions` также проходит по всем вершинам, при этом она может содержать дополнительную логику, которая проверяет, например, выход вершин за границы ограничивающего прямоугольника.

Исходя из приведенных выше оценок, лучше всего для исполнения на GPU подходят функции `calc_attractions` и `calc_repulsions`.

2.8 Выбор ребер и их представление

Вычисление сил притяжения определяется выбором подмножества ребер и способом их представления в виде текстуры.

Рассмотрим три способа выбора ребер:

- (a) Все ребра.
- (b) Оставить не более k ребер наибольшего веса у каждой вершины.
- (c) Оставить не более k ребер наибольшего веса у всего графа.

Также предлагается четыре способа представления ребер:

- (p) Матрица смежности. Элементы — веса ребер.
- (q) Матрица $n \times 2k$, в которой строки соответствуют вершинам, в каждой строке слева направо указан список ребер в виде чередующегося списка номеров вершин и весов ребер. k — наибольшая степень вершины.
- (r) Вектор длины $n + 2m$. Первые n чисел — «указатели» на индексы вектора, с которых начинается список ребер соответствующей вершины. Следующие $2m$ чисел являются объединением списков ребер, выходящих из каждой вершины.
- (s) Матрица $n' \times (1 + 2s)$. Строки соответствуют вершинам, при этом одной вершине может соответствовать несколько подряд идущих строк. Номер вершины, соответствующей данной строке указан в первом столбце. В остальных столбцах указан список ребер и их весов. Если степень вершины больше s , она занимает несколько строк.

Способ (q) лучше всего подходит вместе со способом выбора ребер (b), иначе, если есть хотя бы одна вершина степени $n - 1$, то этот способ будет хуже по времени и памяти, чем (p).

Способ (r) требует меньше всего памяти, но, в связи с особенностью работы GPU, время обработки всех вершин будет пропорционально максимальному времени обработки одной вершины, то есть максимальной степени k . Если есть хотя бы одна вершина степени $n - 1$, то его время работы будет дольше, чем у способа (p).

Наконец, способ (s) требует не сильно больше памяти по сравнению с (r), при этом наиболее эффективно распараллеливается на GPU. Единственный недостаток состоит в том, что после его применения необходимо агрегировать результаты строк, соответствующих одной вершине.

2.9 Реализация вычисления сил притяжения

В данном разделе приводится псевдокод реализации функции `calc_attractions` для представления ребер (s). Его несложно упростить для представления (q).

Для хранения информации о ребрах используется RGBA-текстуры вместо `floating point`. Это позволяет хранить два 16-битных числа в одном пикселе. Первое число используется для номера вершины в списке ребер (которых будет значительно меньше 65536), а второе — для веса ребра. Такое представление уменьшит точность хранения весов ребер, но, с учетом того, что веса ребер входят в формулы линейно и не связаны уравнениями с другими переменными, это не должно значительно ухудшить качество визуализации.

Значение 0 для веса ребер означает отсутствие ребра. Это может потребоваться, чтобы заполнить оставшиеся ячейки в строках представления (s). Первая колонка матрицы, кодирующая номер вершины, соответствующей данной строке, использует только первое 16-битное число.

Результатом работы шейдера будут являться dim вещественных текстур $1 \times n$, содержащих вектора сил, действующих на вершины от ребер по строкам.

На вход шейдер получает текстуру `edges` размера $n' \times (1 + s)$ и текстуру `positions` размера $n \times dim$. Для каждой размерности `dim` код компилируется отдельно.

Псевдокод шейдера для $dim = 2$:

```
const S: integer;
const MAX_WEIGHT: float;

int high(rgba pixel): pixel.r * 256 + pixel.g
int low(rgba pixel): pixel.b * 256 + pixel.a

calc_attractions(chunk_no):
    int source = high(edges[chunk_no, 0])
    float x = positions[source, 0]
    float y = positions[source, 1]
```

```

float x_sum = 0, y_sum = 0
for i = 1 ... S:
    rgba edge_pixel = edges[chunk_no, i]
    float weight = low(edge_pixel) / 256 / 256 * MAX_WEIGHT
    if weight == 0: break
    int target = high(edge_pixel)
    float dx = positions[target, 0] - x
    float dy = positions[target, 1] - y
    float sq_dist = dx ^ 2 + dy ^ 2
    float mul = calc_attr_mul(sq_dist, weight)
    x_sum += mul * dx, y_sum += mul * dy
return x_sum, y_sum

```

Функция `calc_attr_mul` зависит от реализуемого алгоритма:

```

calc_attr_mul_fuchterman_reingold(float sq_dist, float weight):
    return weight * sq_dist / K

calc_attr_mul_tsne(float sq_dist, float weight):
    return weight / (sq_dist + 1)

```

2.10 Подходы к оптимизации вычисления сил отталкивания

В обоих алгоритмах «узким местом» по времени выполнения является вычисление сил отталкивания между всеми парами вершин. В данной работе рассматриваются три подхода к этому:

- (k) Вычислять отталкивание между всеми парами вершин.
- (l) Вычислять отталкивание только между близкими вершинами.

(m) Группировать вершины при вычислении отталкивания на большом расстоянии.

Подход (l) рекомендуется создателями Fruchterman Reingold, подход (m) используется во многих реализациях подобных алгоритмов визуализации данных.

В связи с ограничениями шейдеров WebGL, в данной работе в методе (m) может вычисляться только силы между двумя вершинами или между вершиной и группой вершин, а не между двумя группами вершин.

Чтобы применить оптимизации (l) и (m), необходимо иметь дополнительную структуру, позволяющую получать группы близких вершин, желательно на разных масштабах.

Существует множество подобных структур, мы рассмотрим только две из них:

(x) Прямоугольная 1,2,3-мерная сетка.

(y) Двоичное/квадро-/окто-дерево.

Сочетание (m)(y) называется Barnes-Hut simulation.

2.11 Представление иерархии клеток в виде текстуры

Предлагаемый способ обладает следующими характеристиками:

- Вычисление на CPU за линейное от числа вершин время и потребление памяти.
- Поддержка как прямоугольных сеток, так и различных древовидных иерархий клеток.
- Клетки могут иметь любую форму.
- Поддержка 1, 2 и 3 измерений.

- Возможность пропуска дочерних клеток, в которых нет вершин.
- Возможность получить список вершин для клеток любого уровня.
- Центр клетки может совпадать с центром ограничивающего прямоугольника (отрезка, параллелепипеда), либо может совпадать с центром масс входящих в него точек.
- Прямоугольный массив клеток одного уровня можно обойти за линейное время (без необходимости повторять бинарный поиск для каждой клетки).

Также для этой иерархии требуется дополнительная текстура, содержащая отсортированный список номеров вершин. Номера должны быть отсортированы так, чтобы множество номеров внутри клетки любого уровня шло подряд в отсортированном списке. Это можно получить при помощи обхода дерева.

В основной текстуре строки взаимно однозначно соответствуют клеткам. При этом строки отсортированы по такому же принципу, что и дополнительная структура, т.е. все потомки любой клетки должны идти подряд в основной текстуре сразу после строки, соответствующей родительской клетке. Эти свойства выполняются при обходе дерева.

Как основная, так и дополнительная текстуры имеют формат RGBA и каждый пиксель используется как пара 16-битных целых чисел (для упрощения обработки, дополнительная текстура использует только первые числа пар). Эти два числа будут обозначаться суффиксами L и H.

Для указания координат и размеров используются 16-битные числа. Это не должно значительно повлиять на качество работы алгоритма т.к. такими числами кодируются лишь центры и размеры клеток, а координаты вершин и их силы по-прежнему представлены 32-битными вещественными числами. Если клетки делятся степенями двоек, как в Barnes-Hut, то 16-битные числа будут точно приближать центры клеток (но не радиусы, т.к. они будут домножаться на $\sqrt{2}$).

Вместе с текстурой должна передаваться константа, отражающая масштабный коэффициент для 16-битных чисел. Ее рекомендуется подбирать так, чтобы

значение 65535 соответствовало максимуму из ширины и высоты ограничивающего прямоугольника.

В основной текстуре столбцы устроены следующим образом:

- 0H Размер клетки — сторона квадрата с центром в центре клетки, целиком содержащего все вершины клетки.
- 0L Номер следующего потомка такого же уровня в дереве. Если текущая клетка является последним потомком, то номер следующей клетки после родительской и т.д. Если это самая последняя клетка, то записать 0.
- 1, 2 Координаты центра клетки ($x \rightarrow 1H, y \rightarrow 1L, z \rightarrow 2H$) и количество вершин в ней (2L). В случае менее трех измерений неиспользуемые координаты равны нулю.
- 3H Индекс первой вершины данной клетки в дополнительной текстуре.
- 3L Индекс последней вершины данной клетки в дополнительной текстуре.
- 4H Номер клетки справа от текущей или 0, если такой нет. Эта клетка может не быть смежной с текущей в случае, если правая смежная клетка была пропущена.
- 4L Номер клетки под текущей или 0, если такой нет. Аналогично, эта клетка не обязательно должна быть смежной.
- 5H Номер клетки за текущей для трехмерного случая или 0.

2.12 Особенности реализации иерархии клеток

Структура, описанная в предыдущем разделе, довольно общая и для одного набора позиций вершин допускает множество построений с разными формами клеток и глубиной их вложенности. Также в связи с особенностями работы графической карты (описанные в разделе 2.13) для этой структуры должна быть возможность получить оценки на время обхода вершин и клеток.

Клетки структуры будут квадратными, центр клеток совпадает с центром квадрата. Центр масс вершин клетки в качестве центра клетки не используется, так как для этого необходимо считать радиус и центр описанной окружности входящих в квадрат вершин, что может потребовать больше времени CPU, при том, что время GPU останется прежним, это лишь отразится на точности.

Потребуем, чтобы при перечислении потомков клетки их порядок согласовался с направлениями, используемыми в столбцах 4H, 4L и 5H. То есть слева-направо, сверху-вниз, от передних клеток к задним.

При построении иерархии главными параметрами будут максимальная допустимая погрешность вычисления расстояния λ , а также максимальный уровень l (нумерация начинается с нуля).

Для упрощения расчетов, будем считать, что ограничивающая область является квадратом со стороной 1. Если область прямоугольная, то в функции `calc_positions` необходимо откорректировать логику проверки выхода за границы.

Получаем, что для клетки уровня i сторона квадрата равна 2^{-i} , максимальное расстояние от вершины до центра клетки не больше $2^{-i}/\sqrt{2}$. Таким образом, при расчете расстояния от некоторой точки до группы вершин клетки, в случае замены группы на центр клетки, погрешность не будет превосходить $2^{-i-0.5}/x$.

Посчитаем радиус r_0 , на котором квадрат последнего уровня не может приближать расстояние с приемлимой точностью, то есть на котором необходимо обрабатывать вершины по одной: $2^{-l-0.5}/x \geq \lambda$, то есть $r_0 = 2^{-l-0.5}/\lambda$.

Посчитаем наименьший уровень l_0 , который может обеспечить приемлимое приближение в пределах ограничивающего квадрата. Наибольшее расстояние между вершиной и клеткой в нем не больше $\sqrt{2}$, тогда $2^{-l_0-0.5}/\sqrt{2} \leq \lambda$, следовательно $l_0 = \log_2(1/\lambda) - 1$.

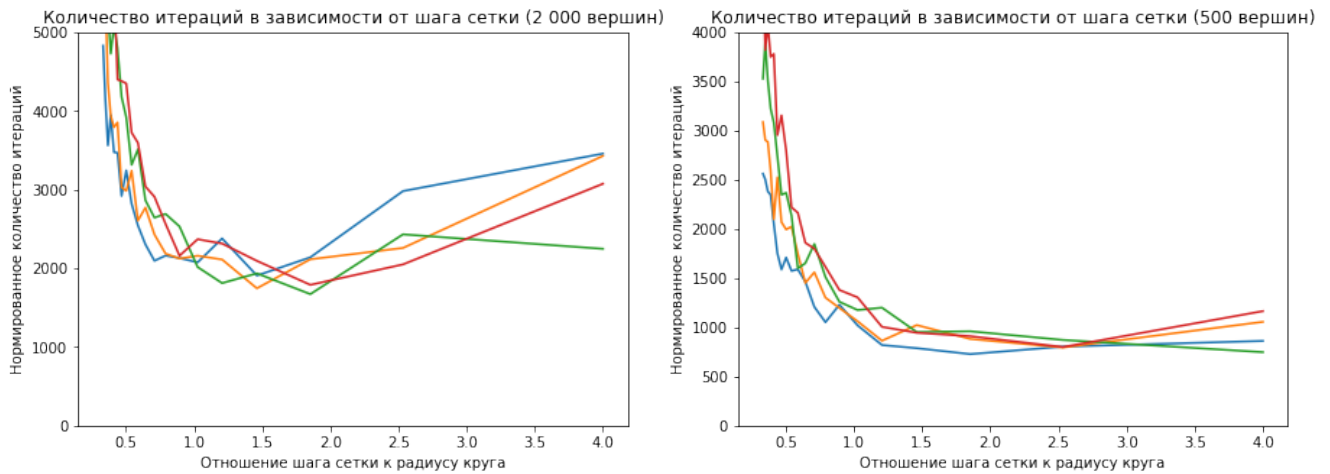


Рис. 2.1: Моделирование числа итераций локальных сил отталкивания для разных шагов сетки, значений r_0 и количеств вершин для размерности 2.

2.13 Локальные и глобальные силы отталкивания

Из-за неэффективной обработки условий в шейдерах WebGL, вычисление сил отталкивания будет проходить в два цикла: для **локальных сил отталкивания** (для которых требуется обрабатывать вершины по одной) и **глобальных** (когда считается силы между вершиной и клеткой).

При вычислении локальных сил, необходимо итерироваться по вершинам, входящих в некоторые клетки. Это добавляет еще один вложенный цикл, количество итераций которого равно максимальному числу вершин во всех клетках.

Таким образом, имеется три цикла, для которых необходимо иметь верхнюю оценку на число итераций (см. главу 2.1). Оставшаяся часть этой главы будет посвящена объяснению выбора такой константы для последнего (вложенного) цикла, так как это влияет на реализацию алгоритма. Оценки для первых двух циклов будут даны в главе 2.15 после главы с псевдокодом шейдера.

С учетом того, что число итераций вложенного цикла должно быть постоянным, имеет смысл брать лишь клетки одного уровня, так как в клетках разных уровней в разы отличается число входящих в них вершин.

Тогда задача состоит в том, чтобы найти шаг сетки, относительно круга радиуса r_0 , для которых суммарное количество итераций наименьшее. Итерации

происходят следующим образом. Выбираются те клетки, описанная окружность которых пересекаются с кругом радиуса r_0 . Затем происходит обход вершин в выбранных клетках за время, равное произведению максимума числа вершин в во всех клетках сетки на число выбранных клеток.

При малом шаге сетки, у количества вершин в клетках будет большая дисперсия, а, следовательно, и максимум. При этом суммарная площадь выбранных клеток будет не сильно отличаться от площади круга. При большом шаге сетки, максимум количества вершин будет не значительно отличаться от среднего количества, но суммарная площадь выбранных клеток будет в разы больше площади круга.

Также следует заметить, что количество выбранных клеток зависит от положения центра круга относительно сетки и является случайной величиной. Но в реализации алгоритма число итераций должно равняться верхней оценке этого числа.

На рисунке 2.1 показаны результаты моделирования количества итераций по схеме, описанной выше. Два графика показывают результаты при разном количестве вершин от 2 000 и 500. Разные линии в одном графике получены при разных значениях радиуса $r_0 = 1/20 \dots 1/50$. Это соответствует разбросу параметров, например, от 7.5% до 20% точности при 8 уровнях. Наконец, каждая точка каждой линии была получена усреднением результатов на 10 случайных конфигурациях вершин. Вершины были равномерно распределены по квадрату. Так как при разных радиусах количество итераций значительно отличается, значения для каждой линии были домножены на величину, обратную радиусу, чтобы их можно было нанести на один график.

Как оказалось, оптимальный шаг сетки отличается при разной плотности вершин, но, в целом оптимальное значение находится в пределах $1.0r_0 \dots 2.0r_0$. Для трех измерений шаг был около $2r_0 \dots 5r_0$.

В данной работе значение шага сетки полагается равным $2r_0$. Помимо того, что оно находится в пределах оптимальных значений, для него количество клеток, которые пересекает круг, не превосходит 4, при этом эти четыре клетки содержатся в квадрате 2×2 , клетки которого можно получить при помощи

столбцов $4N$ и $4L$.

Так как клетки имеют стороны, равные обратным степеням двойки, шаг сетки выбирается как ближайшая сверху обратная степень двойки. Этот шаг хранится в константе `LOCAL_GRID_SIZE`.

Для того, чтобы иметь возможность итерироваться по клеткам квадрата 2×2 в построенной выше сетки, необходимо потребовать, чтобы при построении дерева все клетки размера `LOCAL_GRID_SIZE` присутствовали, даже если в них нет вершин. Это увеличит размер текстуры для клеток, но ускорит процесс их прохода на GPU.

2.14 Вычисление сил отталкивания при помощи иерархии клеток

Структура для оптимизации вычисления сил отталкивания называется `grid` и имеет следующий поля:

- `grid.cells` — RGBA текстура $4 \times s$, где s — количество клеток.
- `grid.vertices` — дополнительная RGBA текстура, содержащая отсортированные номера вершин (см. описание в разделе 2.11).
- `grid.scale` — вещественная константа, на которую домножаются 16-битные длины и координаты.

Далее приведен псевдокод шейдера вычисления сил отталкивания для размерности 2. Функции `low` и `high` приведены в листинге главы 2.9.

```
calc_repulsions(vertex_no):  
    float x = positions[vertex_no, 0]  
    float y = positions[vertex_no, 1]  
    float s = grid.scale  
    int cell_no = 0  
    float x_sum = 0, y_sum = 0, norm_sum = 0
```

```

int top_left_cell_no = CELLS_COUNT

for i = 1 .. GLOBAL_MAX_ITER:
    float side = high(grid.cells[cell_no, 0]) * s
    float dx = high(grid.cells[cell_no, 1]) * s - x
    float dy = low(grid.cells[cell_no, 1]) * s - y
    float sq_dist = dx ^ 2 + dy ^ 2
    float sq_accuracy = side ^ 2 / 2 / sq_dist;
    int next = low(grid.cells[cell_no, 0])
    int chebyshev = max(abs(dx), abs(dy))
    if grid_size == LOCAL_GRID_SIZE
        and chebyshev < side + LOCAL_GRID_SIZE:
            top_left_cell_no = min(top_left_cell_no, cell_no)
            cell_no = next
    elif sq_accuracy < SQ_MAX_ACCURACY:
        int count = low(grid.cells[cell_no, 2])
        float mul = calc_rep_mul(sq_dist) * mul
        norm_sum += mul
        x_sum += mul * dx, y_sum += mul * dy
        cell_no = next
    else:
        cell_no += 1
    if cell_no == 0 or cell_no >= CELLS_COUNT: break

top_right_cell_no = high(grid.cells[top_left_cell_no, 4])
bottom_left_cell_no = low(grid.cells[top_left_cell_no, 4])
bottom_right_cell_no = high(grid.cells[bottom_left_cell_no, 4])

x_add, y_add, norm_add = calc_local_forces(x, y, top_left_cell_no)
x_sum += x_add, y_sum += y_add, norm_sum += norm_add
x_add, y_add = calc_local_forces(x, y, top_right_cell_no)

```

```

x_sum += x_add, y_sum += y_add, norm_sum += norm_add
x_add, y_add = calc_local_forces(x, y, bottom_left_cell_no)
x_sum += x_add, y_sum += y_add, norm_sum += norm_add
x_add, y_add = calc_local_forces(x, y, bottom_right_cell_no)
x_sum += x_add, y_sum += y_add, norm_sum += norm_add

return x_sum, y_sum

```

```

calc_local_forces(x, y, cell_no)
    int vertex_min_idx = high(grid.cells[cell_no, 3])
    int vertex_max_idx = low(grid.cells[cell_no, 3])
    int cur_vertex_idx = vertex_min
    float x_sum = 0, y_sum = 0, norm_sum = 0
    for i = 1 .. MAX_GRID_VERTICES:
        if cur_vertex_idx > vertex_max_idx: break
        int vertex_no = low(grid.vertices[cur_vertex_idx])
        float dx = positions[vertex_no, 0] - x
        float dy = positions[vertex_no, 1] - y
        float sq_dist = dx ^ 2 + dy ^ 2
        float mul = calc_rep_mul(sq_dist)
        x_sum += dx * mul, y_sum += dy * mul, norm_sum += mul
        cur_vertex_idx += 1
    return x_sum, y_sum, norm_sum

```

При вычислении локальных сил отталкивания расстояние возводится в квадрат, чтобы не брать квадратный корень. Для определения пересечения квадратов используется расстояние Чебышева.

- Константа `SQ_MAX_ACCURACY` равна λ^2 .
- Константа `LOCAL_GRID_SIZE` равна шагу сетки, вычисленному в предыдущем разделе.

- Константа `MAX_GRID_VERTICES` содержит максимальное количество вершин в клетке размера шага сетки. Предполагается, что во время выполнения обоих алгоритмов не будет клеток, в которых содержится значительно большее среднего число вершин.
- Константа `CELLS_COUNT` содержит общее число клеток.
- Переменная `top_left_cell_no` хранит номер верхней левой клетки из тех четырех, которые используются для вычисления локальных сил отталкивания.
- Переменная `norm_sum` нужна для подсчета сумм норм в t-SNE, в Fruchterman Reingold её можно удалить.

Функция `calc_rep_mul` зависит от алгоритма:

```
calc_rep_mul_fruchterman_reingold(sq_dist):
    return -K_SQUARED / sqrt(sq_dist)
```

```
calc_rep_mul_tsne(sq_dist):
    return 1 / (1 + sq_dist)
```

Константа `K_SQUARED` равна квадрату K — оптимальной длины ребра в Fruchterman Reingold.

2.15 Оценка времени вычисления сил отталкивания.

Осталось найти оценку для константы `GLOBAL_MAX_ITER`, равной максимальному числу посещенных клеток при подсчете сил от одной вершины.

Сначала оценим количество вершин в дереве с l , u листьями и не более d потомками у каждого родителя. Пусть $l' = \lfloor \log_d u \rfloor$. Тогда первые l' уровней

содержат не более

$$d^0 + \dots + d^{l'} = \frac{d^{l'+1} - 1}{d - 1} < \frac{du - 1}{d - 1} < \frac{d}{d - 1}$$

вершин. С другой стороны в каждом уровне число вершин не может превышать число всех листьев, поэтому число вершин в оставшихся $(l - l')$ уровнях не превосходит $u(l - l')$ и всего вершин не более

$$\left(\frac{d}{d-1} + l - \lfloor \log_d u \rfloor \right) u < \left(\frac{d}{d-1} + l \right) u = C_1 u \quad (2.2)$$

Рассмотрим дерево посещений, состоящее из всех клеток, запрошенных шейдером, приведенном в предыдущем разделе, при обработки одной вершины.

Оценим число листьев в дереве. Рассмотрим клетку со стороной s . Её «радиус» (то есть максимальное расстояние от вершины до центра квадрата) равен $r = s/\sqrt{2}$. Пусть клетка находится на расстоянии x от обрабатываемой шейдером вершины. Тогда для погрешности должно выполняться $r/x \leq \lambda$. Если клетка является листом, то для её родителя, который в два раза больше, это условие должно нарушаться. Тогда $2r/x' > \lambda$, где x' — расстояние до центра родителя. Так как центр родителя совпадает с одним из углов дочерней клетки, $x' > x - r$. Получаем

$$\frac{r}{\lambda} \leq x < x' + r < \left(\frac{2}{\lambda} + 1 \right) r$$

Тогда все точки всех клеток (являющихся листьями в дереве посещений) со стороной s находятся в кольце с радиусом:

$$\left(\frac{1}{\lambda} - 1 \right) r \dots \left(\frac{2}{\lambda} + 2 \right) r$$

Площадь этого кольца равна

$$\pi r^2 \left((2/\lambda + 2)^2 - (1/\lambda - 1)^2 \right)$$

Чтобы получить оценку сверху на число квадратов в нем, необходимо разделить

		время	σ	итераций
attractions	JS	0.706	± 0.023	10
	JS + WebGL	0.00111	± 0.000023	1000
repulsions	C	0.671	± 0.05	10
	asm.js	0.514	± 0.011	10
	JS	0.504	± 0.009	10
	JS + WebGL	0.0247	± 0.00013	1000

Таблица 2.1: Результаты испытаний

его площадь на $s^2 = 2r^2$, в результате получаем оценку

$$u < \frac{\pi}{2} \left(\frac{3}{\lambda^2} + \frac{10}{\lambda} + 3 \right) (l - l_0),$$

где $l_0 = \log_2(1/\lambda) - 1$ — верхняя оценка на слой клетки, являющейся листовой (см. главу 2.12).

Подставляя оценку на u в формулу 2.2, получаем верхнюю оценку на число глобальных итераций.

2.16 Результаты испытаний

Испытания проводились отдельно для сил отталкивания и притяжения. Измерялось время одной итерации в секундах. Код делился на подготовительную и основную часть. В подготовительную часть включалась генерация начальных значений и компиляция. Для реализаций на WebGL время на пересылку от CPU к GPU и обратно включалось в основную часть. Перед началом измерений делалось 30% итераций для «разогрева».

Испытания проводились на 64-битном двухъядерном процессоре Intel Core i3-2330M (2.20 GHz) в браузере Chromium 66. В качестве GPU использовался интегрированный графический процессор Intel HD Graphics 3000 с 12 ядрами.

Для сил отталкивания сравнивались простые реализации (имеющие квадратичную сложность) на графе из 4096 вершин. Начальные положения точек генерировались при помощи псевдо-случайного алгоритма с одинаковым начальным значением.

Неожиданный результат был получен при сравнении реализаций на `C`, `asm.js` и `JS`. Код на `C` был скомпилирован с флагами `-lm -Ofast`, тем не менее, время его выполнения оказалось на 30% медленнее, чем аналогичного кода на `JS`, при том, что оптимизированная версия на `asm.js` показала такой же результат, как и обычная реализация на `JS`. В реализации на WebGL пересылка от CPU к GPU и обратно проводилась один раз на 10 итераций.

Для сил притяжения использовался граф из 4096 вершин и 4096×1000 ребер. Каждая вершина имела по 2000 исходящих ребер, константа для схемы (s) равнялась 1000, то есть на каждую вершину приходилось две строки по 1000 ребер. Время вычисления всех сил на GPU (включая пересылку) было сравнимо со временем обхода всех вершин в цикле на JS с выполнением одной простой операции, например, суммы.

Глава 3

Подробности реализации веб-приложения

3.1 Разделение приложения на компоненты

В JavaScript существует множество фреймворков для создания компонентов, в данном проекте используется React. Изначально он создавался как эффективное средство для манипуляции DOM, но, как оказалось, может использоваться и для работы с сущностями, не имеющих DOM-представления. Например, главный файл компоненты-«проигрывателя», упрощенно, выглядит так (пропущенный код заменен на многоточия):

```
<SimpleDownloader downloads={...}>
  ({ baseFile, patchFile }) => {
    ... return (
      <FullScreen>
        ({ width, height }) => (
          <Viewport3d initialTarget={target} ...>
            ({ target, viewport, setTarget, setViewport, ... }) => {
              ... return (
                <WebGLCanvas
                  data={{viewport: [width / 2, height / 2, height],
```

Приведенные выше компоненты имеют следующие функции:

- **SimpleDownloader** — ожидает загрузки переданных ему объектов. Может одновременно делать несколько загрузок. При загрузке показывает процент загруженных данных, если сервер предоставляет такую информацию. После загрузки передает файлы в виде JSON-объектов дочернему компоненту.
- **FullScreen** — измеряет размер экрана и передает его размеры дочернему компоненту. В случае изменения размеров окна информирует об этом дочерние компоненты через механизм обновления React.
- **Viewport3d** — контролирует камеру в трехмерном пространстве. Реагирует на события мыши в дочерних компонентах (через вызов callback) и сообщает дочерним элементам обновленную матрицу преобразования.
- **WebGLCanvas** — основной компонент, отвечающий за рендер WebGL сцены. Это единственный компонент здесь, имеющий DOM-представление.

3.2 Описание формата хранения интерактивных визуализаций

Идея состоит в том, чтобы максимально точно повторить семантику работы WebGL. Это делает формат пригодным только для выполнения в браузере, но в то же время делает его крайне эффективным.

Так как в этом формате нет возможности вставки кода на JavaScript, единственный способ добавить интерактивность состоит в том, чтобы делать все анимации и вычисления в шейдерах. Благодаря этому все данные передаются с CPU на GPU только один раз, после этого происходит только изменение uniform-переменных, которые занимают по несколько байт и передаются очень быстро.

Как оказалось, практически все анимации можно успешно выполнить в шейдерах. Основная uniform-переменная для этого — это время **t**. Но, в случае

необходимости, можно добавить и другие переменные, которые могут контролироваться через интерфейс. **camera** — другая важная переменная, содержащая матрицу камеры, которой можно управлять мышкой через интерфейс пользователя.

Несмотря на использование WebGL, в этом формате можно также успешно реализовывать и плоские визуализации. Достаточно зафиксировать направление камеры и заменить вращение на перемещение.

В этом формате также решена проблема интерактивности — при наведении курсора на текст в интерфейс передаётся информация о выбранном объекте. Для этого используется дополнительная невидимая текстура, каждый RGBA-пиксель которой хранит номер текущего объекта. Это позволяет отличать 65535 объектов, что достаточно для большинства приложений.