

Sparse matrices, Poisson reconstruction, LUTs

Вычисления на видеокартах. Лекция 8

Sparse matrices,
Poisson surface reconstruction on GPU,
Look Up Tables

Полярный Николай

polarnick239@gmail.com

Представления разреженных матриц

	0	1	2	3	4
0	1	2		11	
1		3	4		
2		5	6	7	
3				8	
4				9	10

Число ненулевых значений **NNZ=11**

COOrdinate-wise - COO

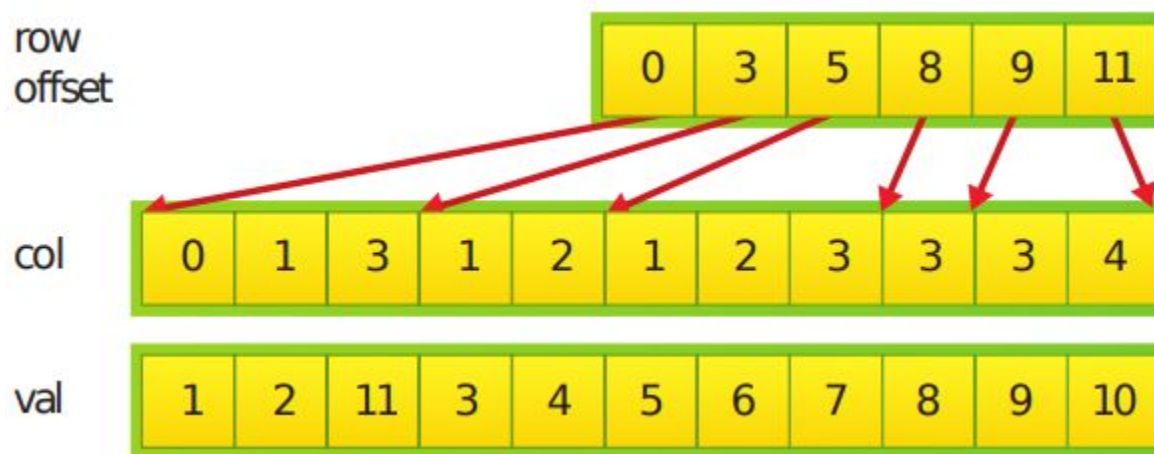
row	0	0	0	1	1	2	2	2	3	4	4
col	0	1	3	1	2	1	2	3	3	3	4
val	1	2	11	3	4	5	6	7	8	9	10

Row index - NNZ

Column index - NNZ

Values - NNZ

Compressed Sparse Row - CSR



Row offsets - $N+1$

Column index - NNZ

Values - NNZ

NB: Сложно обратиться к колонке. Можно запускать **warp/wavefront** на ряд.

Аналогично с **Compressed Sparse Column - CSC**.

Источник: [Sparse Matrix-Vector Multiplication and Matrix Formats](#)

ELLpack - ELL

col			val		
0	1	3	1	2	11
1	2	*	3	4	*
1	2	3	5	6	7
3	*	*	8	*	*
3	4	*	9	10	*

Column index - $N \times M$

Values - $N \times M$

Где **M** - максимальное число элементов в ряду.

Источник: [Sparse Matrix-Vector Multiplication and Matrix Formats](#)

DIagonal - DIA

dig	-1	0	1	3
	*	1	2	11
	0	3	4	0
val	5	6	7	*
	0	8	0	*
	9	10	*	*

Diagonal offsets - D

Values - $N \times D$

Где D - число диагоналей с хотя бы одним ненулевым значением.

Источник: [Sparse Matrix-Vector Multiplication and Matrix Formats](#)

Memory Footprint

Format	Structure	Values
Dense	–	$N \times N$
COO	$2 \times NNZ$	NNZ
CSR	$N + 1 + NNZ$	NNZ
ELL	$M \times N$	$M \times N$
DIA	D	$D \times N_D$

НУВ

Наблюдение:

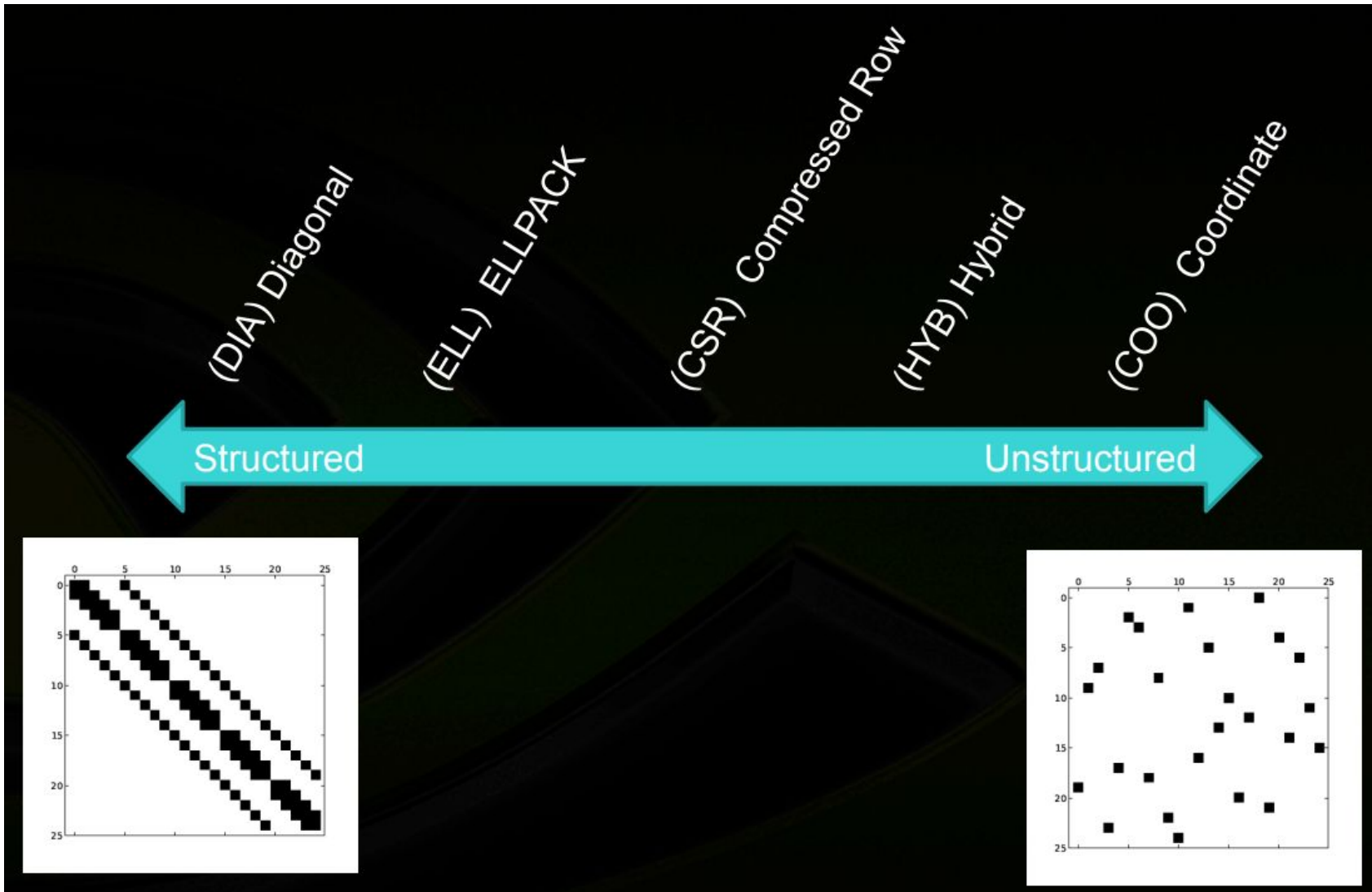
Большинство матриц почти подпадают под какой-то из паттернов, но содержат небольшое количество элементов лежащих вне этого паттерна.

$$A := B + C$$

Теперь **B** - идеально подходит под паттерн и представляется в соответствующем виде **ELL** или **DIA**.

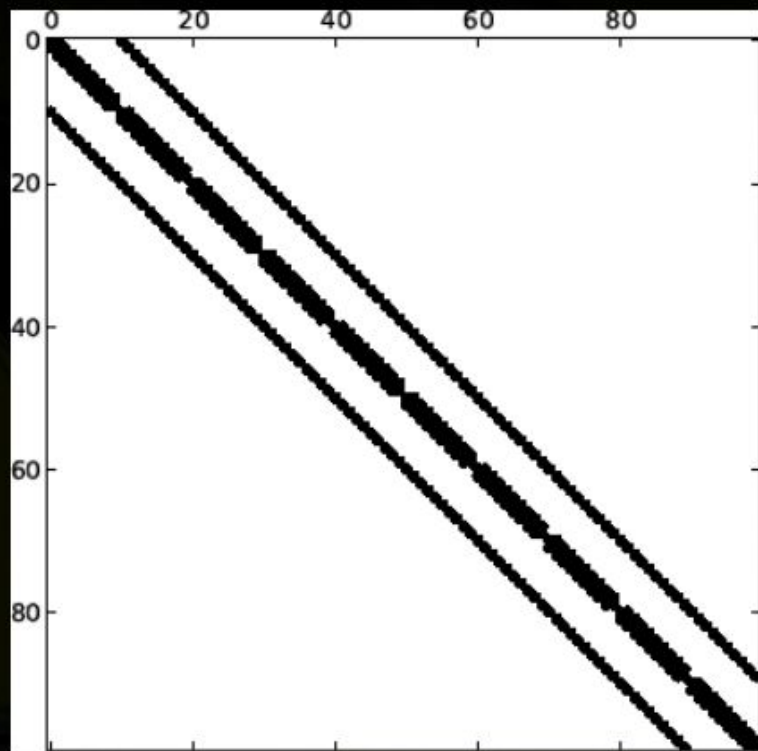
C - почти пустая матрица, соответственно для нее подходит **COO**.

Источник: [Sparse Matrix-Vector Multiplication and Matrix Formats](#)



Источник: [Sparse Matrix Representations & Iterative Solvers](#)

Structured Mesh

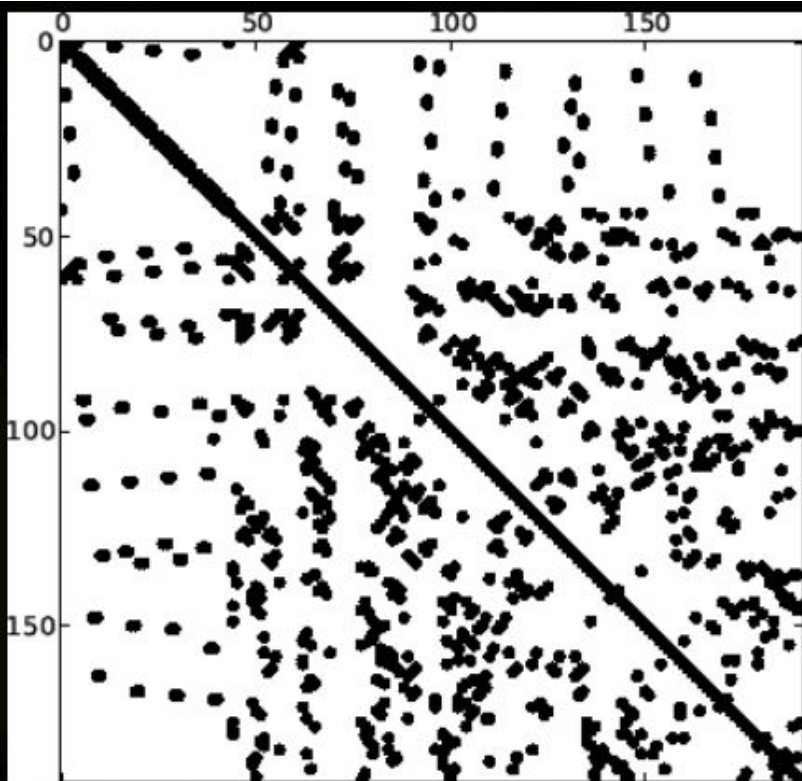


Matrix

Format	float	double
COO	12.00	16.00
CSR	8.45	12.45
DIA	4.05	8.10
ELL	8.11	12.16
HYB	8.11	12.16

Bytes per Nonzero Entry

Unstructured Mesh

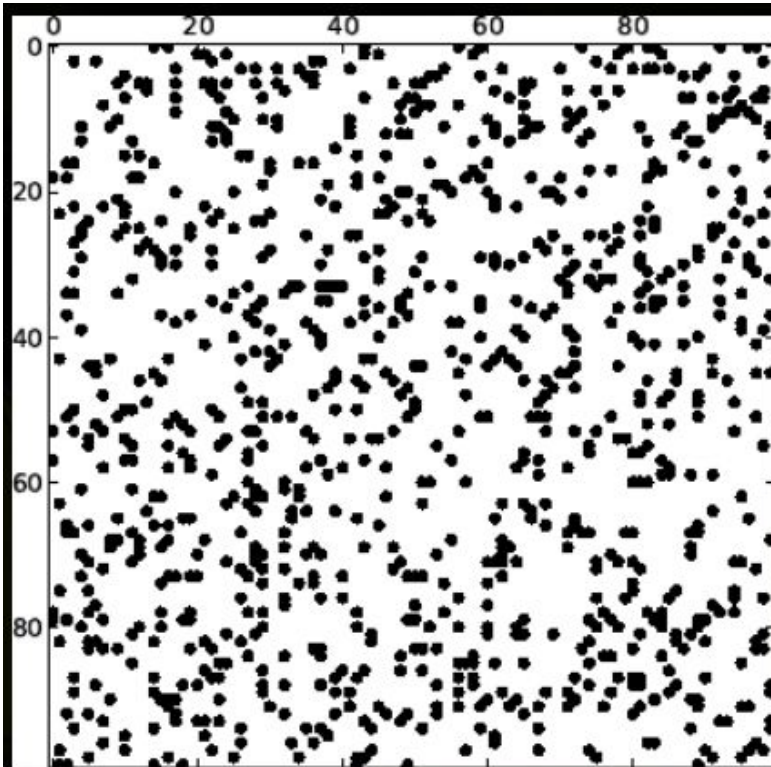


Matrix

Format	float	double
COO	12.00	16.00
CSR	8.62	12.62
DIA	164.11	328.22
ELL	11.06	16.60
HYB	9.00	13.44

Bytes per Nonzero Entry

Random Matrix



Matrix

Format	Float	Double
COO	12.00	16.00
CSR	8.42	12.42
DIA	76.83	153.65
ELL	14.20	21.29
HYB	9.60	14.20

Bytes per Nonzero Entry

СЛАУ

Пусть есть разреженная **СЛАУ**

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{b}$$

Есть много итеративных методов:

- Якоби
- Гаусса-Зейделя
- Сопряженных Градиентов

Пример - метод Ричардсона:

$$x^{k+1} = x^k - \tau(Ax^k - b)$$

Достаточно научиться **умножать разреженную матрицу на вектор**.

COO

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 7 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 8 & 0 \\ 5 & 0 & 3 & 9 \\ 0 & 6 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

row	[0 0 1 1 2 2 2 3 3]
col	[0 1 1 2 0 2 3 1 3]
data	[1 7 2 8 5 3 9 6 4]

Iteration 0	[0 1 2 3]
Iteration 1	[0 1 2 3]
Iteration 2	[0]

CSR (scalar)

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 7 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 8 & 0 \\ 5 & 0 & 3 & 9 \\ 0 & 6 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\text{ptr} = [0 \ 2 \ 4 \ 7 \ 9]$$

$$\text{indices} = [0 \ 1 \ 1 \ 2 \ 0 \ 2 \ 3 \ 1 \ 3]$$

$$\text{data} = [1 \ 7 \ 2 \ 8 \ 5 \ 3 \ 9 \ 6 \ 4]$$

$$\text{Iteration 0} \quad [0 \quad 1 \quad 2 \quad 3 \quad]$$

$$\text{Iteration 1} \quad [\quad 0 \quad 1 \quad 2 \quad 3 \quad]$$

$$\text{Iteration 2} \quad [\quad \quad \quad 2 \quad]$$

ELL

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 7 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 8 & 0 \\ 5 & 0 & 3 & 9 \\ 0 & 6 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\text{data} = \begin{bmatrix} 1 & 7 & * \\ 2 & 8 & * \\ 5 & 3 & 9 \\ 6 & 4 & * \end{bmatrix}$$

$$\text{indices} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & * \\ 1 & 2 & * \\ 0 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & * \end{bmatrix}$$

data [1 2 5 6 7 8 3 4 * * 9 *]

indices [0 1 0 1 1 2 2 3 * * 3 *]

Iteration 0 [0 1 2 3]

Iteration 1 [0 1 2 3]

Iteration 2 [0 1 2 3]

DIA

В отличии от **ELL**

доступ к **x** - последовательный.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 7 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 8 & 0 \\ 5 & 0 & 3 & 9 \\ 0 & 6 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\text{data} = \begin{bmatrix} * & 1 & 7 \\ * & 2 & 8 \\ 5 & 3 & 9 \\ 6 & 4 & * \end{bmatrix} \quad \text{offsets} = [-2 \quad 0 \quad 1]$$

$$\text{data} \quad [* \quad * \quad 5 \quad 6 \quad 1 \quad 2 \quad 3 \quad 4 \quad 7 \quad 8 \quad 9 \quad *]$$

$$\text{Iteration 0} \quad [\quad \quad 2 \quad 3 \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad]$$

$$\text{Iteration 1} \quad [\quad \quad \quad \quad 0 \quad 1 \quad 2 \quad 3 \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad]$$

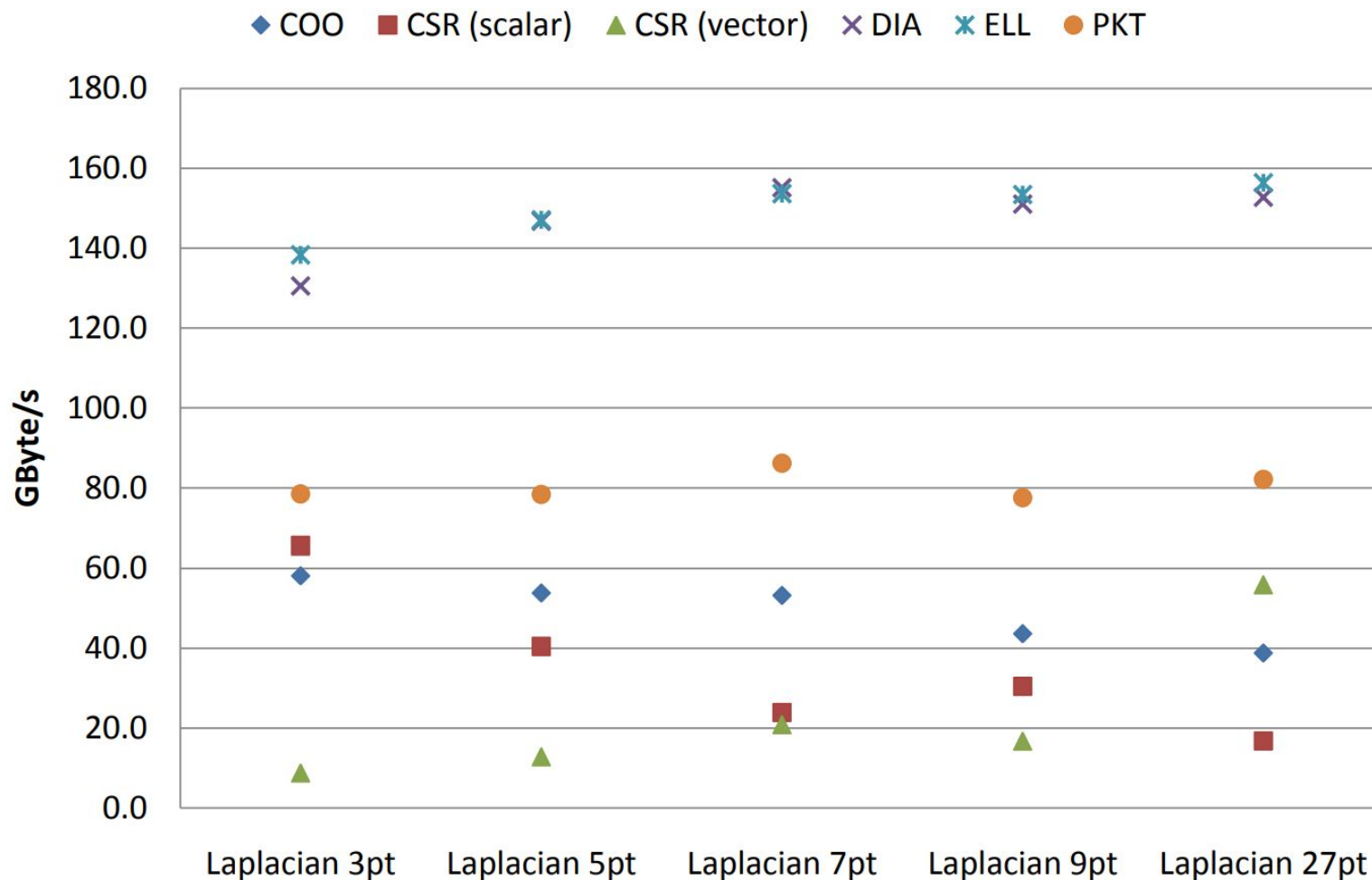
$$\text{Iteration 2} \quad [\quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad 0 \quad 1 \quad 2 \quad \quad \quad \quad]$$

Structured matrices

Matrix	Grid	Diagonals	Rows	Columns	Nonzeros
Laplace 3pt	(1,000,000)	3	1,000,000	1,000,000	2,999,998
Laplace 5pt	(1,000) ²	5	1,000,000	1,000,000	4,996,000
Laplace 7pt	(100) ³	7	1,000,000	1,000,000	6,940,000
Laplace 9pt	(1,000) ²	9	1,000,000	1,000,000	8,988,004
Laplace 27pt	(100) ³	27	1,000,000	1,000,000	26,463,592

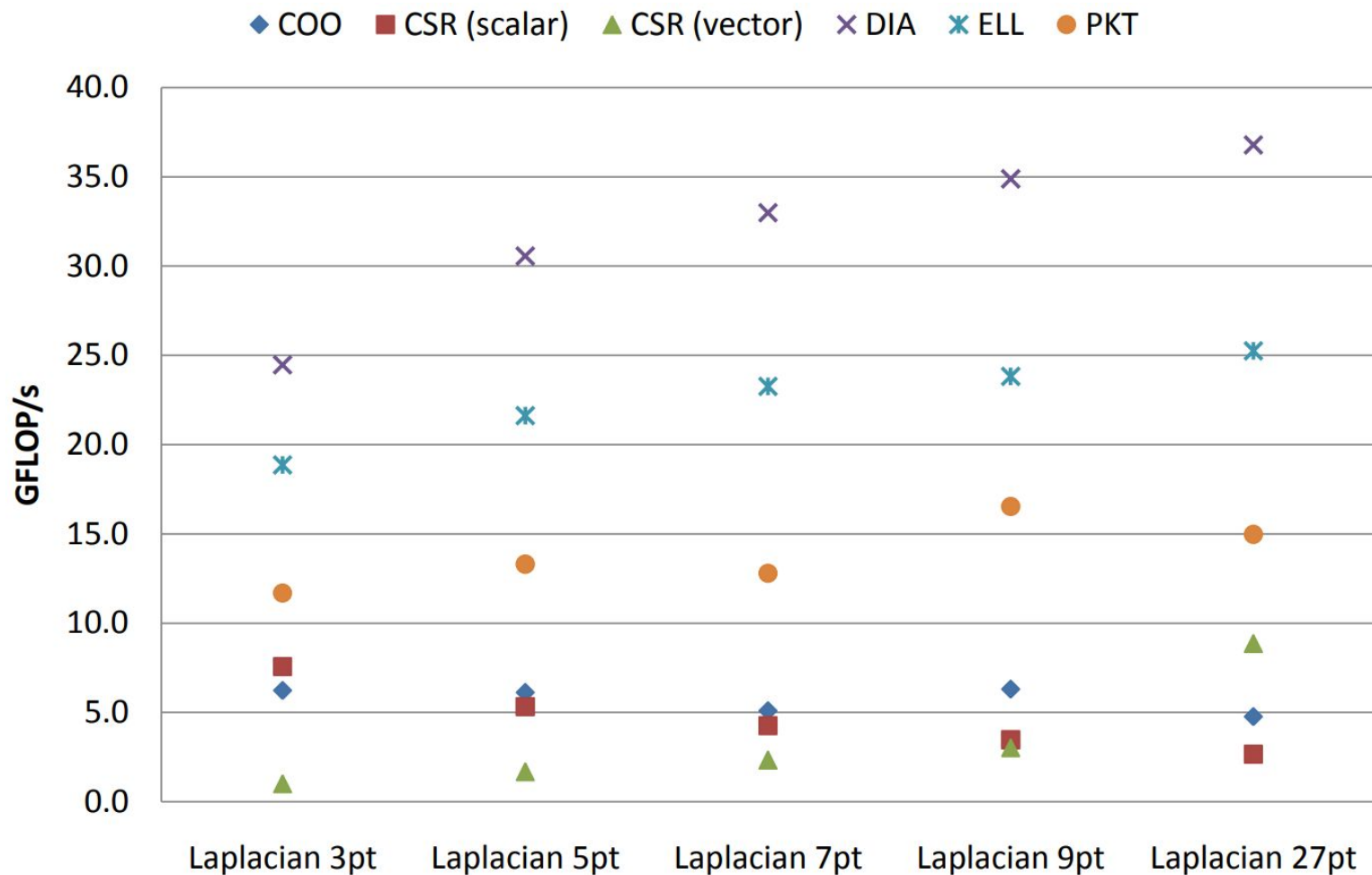
Table 3: Structured matrices used for performance testing.

Structured matrices - bandwidth



Источник: [Efficient Sparse Matrix-Vector Multiplication on CUDA, Bell et al., 2008](#)

Structured matrices - gflops

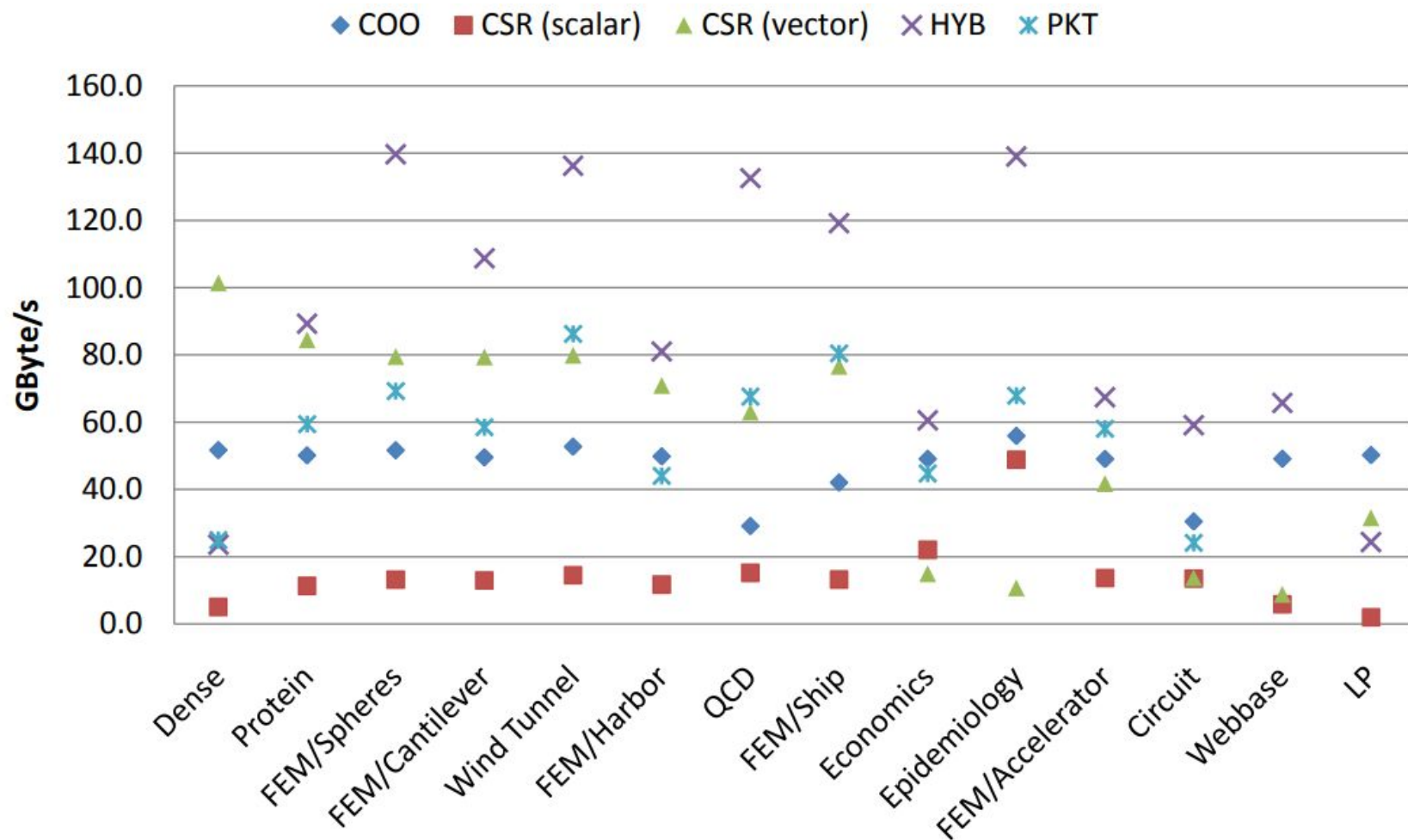


Unstructured matrices

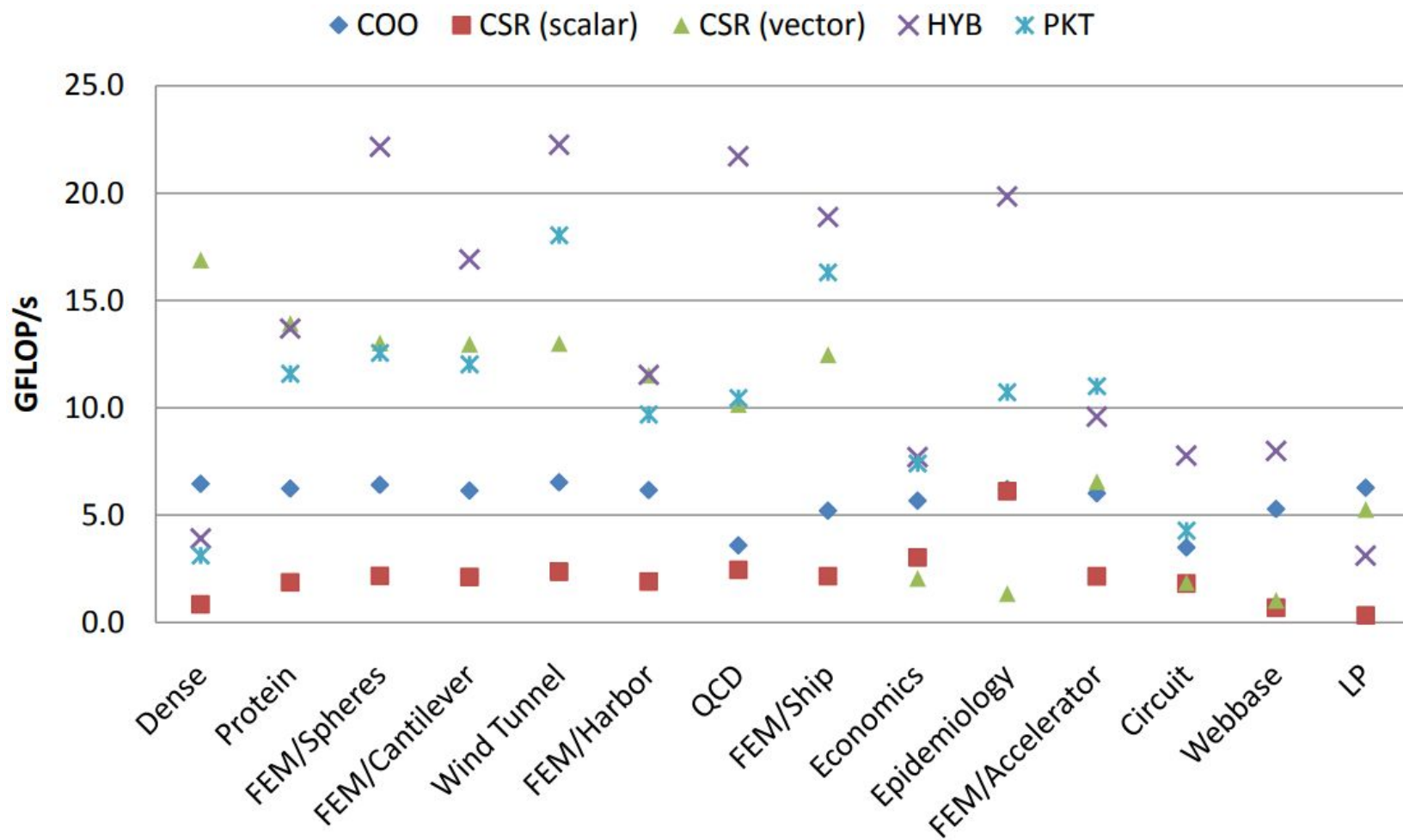
Matrix	Rows	Columns	Nonzeros	Nonzeros/Row
Dense	2,000	2,000	4,000,000	2000.0
Protein	36,417	36,417	4,344,765	119.3
FEM/Spheres	83,334	83,334	6,010,480	72.1
FEM/Cantilever	62,451	62,451	4,007,383	64.1
Wind Tunnel	217,918	217,918	11,634,424	53.3
FEM/Harbor	46,835	46,835	2,374,001	50.6
QCD	49,152	49,152	1,916,928	39.0
FEM/Ship	140,874	140,874	7,813,404	55.4
Economics	206,500	206,500	1,273,389	6.1
Epidemiology	525,825	525,825	2,100,225	3.9
FEM/Accelerator	121,192	121,192	2,624,331	21.6
Circuit	170,998	170,998	958,936	5.6
Webbase	1,000,005	1,000,005	3,105,536	3.1
LP	4,284	1,092,610	11,279,748	2632.9

Table 4: Unstructured matrices used for performance testing.

Unstructured matrices - bandwidth



Unstructured matrices - gflops



ССЫЛКИ

- [Sparse Matrix-Vector Multiplication and Matrix Formats](#)
- [Sparse Matrix Representations & Iterative Solvers](#)
- [Efficient Sparse Matrix-Vector Multiplication on CUDA, Bell et al., 2008](#)

Poisson surface reconstruction

На входе \vec{V} - точки с инвертированными нормальми.

Находим индикатор χ - скалярное поле, чей градиент приближает векторное поле норма $\min_{\chi} \|\nabla\chi - \vec{V}\|$

Результирующая поверхность ∂M - изоповерхность в поле индикатора.

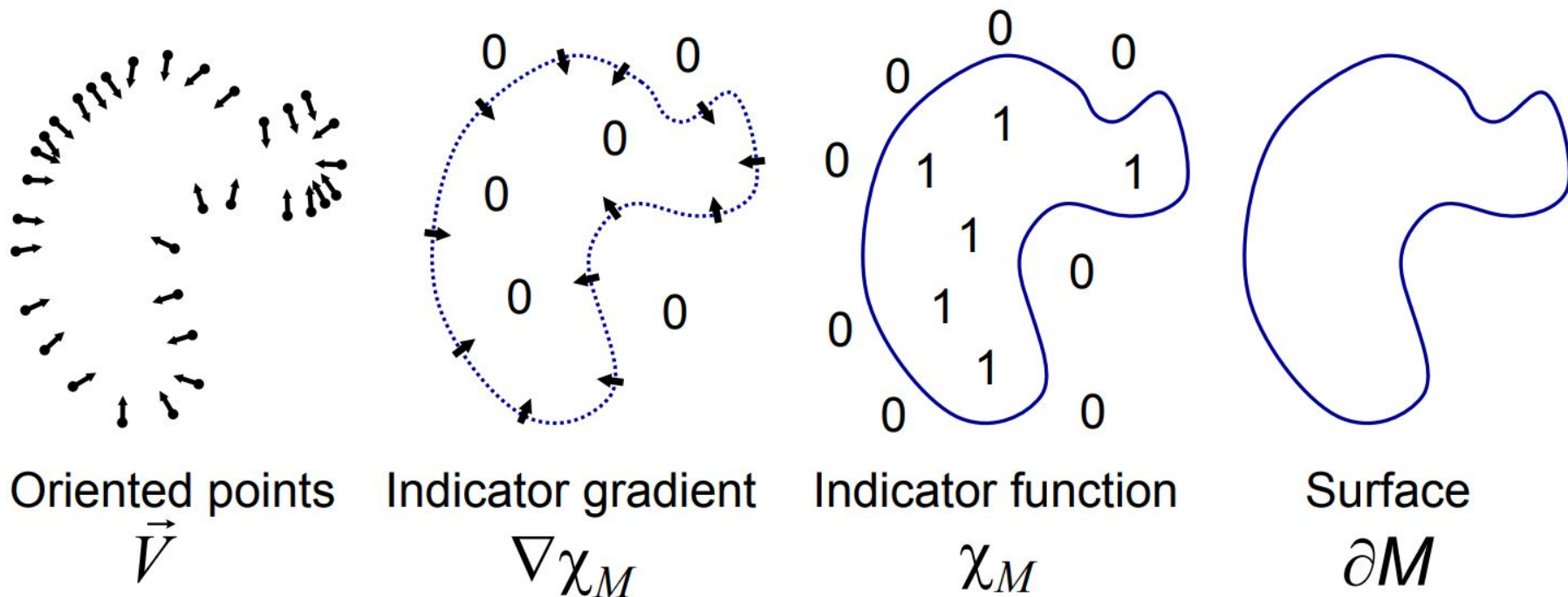


Figure 1: *Intuitive illustration of Poisson reconstruction in 2D.*

Сведение к уравнению Пуассона

Итого хочется найти такой индикатор χ чтобы:

$$\nabla \tilde{\chi} = \vec{V}$$

Явного решения нет, но можно приближенно решить минимизируя квадратичную ошибку оператором дивергенции сведя к уравнению Пуассона:

$$\Delta \chi \equiv \nabla \cdot \nabla \chi = \nabla \cdot \vec{V}$$

$$\Delta \tilde{\chi} = \nabla \cdot \vec{V}$$

Дискретизация

Регулярная решетка - кубическая память.

На самом деле интересно лишь пространство около поверхности. Поэтому можно использовать адаптивное октодерево.

В каждом узле октодерева с центром $o.c$ и шириной $o.w$ находится базовая функция $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

$$F_o(q) \equiv F \left(\frac{q - o.c}{o.w} \right) \frac{1}{o.w^3}$$

Т.е. каждая точка делает вклад в базовую функцию своего узла.

Решение

Задача сводится к:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^{|\mathcal{O}|}} \|Lx - v\|^2$$

Где L - разреженная, симметричная матрица размера $|\mathcal{O}| \times |\mathcal{O}|$ (квадрат размера октодеревя).

Решается методом сопряженных градиентов.

Число столбцов - число соседних узлов чья базисная функция пересекается с узлом текущего ряда. Поэтому $|\mathcal{O}| \times 125$

Подробнее: [Poisson Surface Reconstruction, Kazhdan et al., 2006](#)

GPU Poisson reconstruction

- 1) Как построить октодерево?
- 2) Как эффективно найти соседние узлы?
- 3) Как решить уравнение Пуассона?

Как построить октодерево. Структура узла.

1) Shuffled xyz key:

$$x_1y_1z_1x_2y_2z_2 \cdots x_Dy_Dz_D$$

Для октодерева глубины 10 - 30 бит.

2) Точки содержащиеся в узле: **индекс** первой точки и **количество** точек.

3) Указатели:

- родительский узел
- 8 детей
- 27 соседей (включая сам узел)

Итого: >156 байт.

Построение октодерева. Самая глубокая ступень.

- 1) Нашли bounding box (через редукцию min/max по каждой оси).
- 2) Для каждой вершины посчитали **shuffled xyz key**.
- 3) И отсортировали вершины по этому ключу. Теперь вершины с одинаковым ключом (а значит лежащие в одном узле) лежат подряд.
- 4) Нашли уникальные ключи.
- 5) По каждому узлу проверили - общий ли родитель с предыдущем по ключу узлом. Если да - положили рядом **0**, если нет - положили рядом **8**.
- 6) Посчитав префиксную сумму по лежащим рядом числам получили глобальный индекс восьми ячеек в октодереве для нас и наших братьев.

Построение октодерева. Остальные ступени.

Чтобы найти индекс родителя и создать его:

- 1) Занулить три бита ключа соответствующие самой детальной ступени.
- 2) Повторить аналогично шагам 5 и 6 из построения самой глубокой ступени.
- 3) При этом:
 - выставляется ссылка на родителя
 - у родителя выставляются ссылки на детей
 - у родителя выставляется индекс первой вершины и количество вершин узла (сумма количества вершин в каждом ребенке)

Построение октодерева. Соседи.

У каждого узла до **26** соседей.

Чтобы их найти потребуется сделать **$26*27*8=5616$** поисков
(26 соседей, 27: родительский узел и его соседи - каждый с 8 детьми).

Построение октодерева. Look Up Tables.

1	3
0	2

2	5	8
1	4	7
0	3	6

$LUTparent[4][9] = \{$
 $\{0, 1, 1, 3, 4, 4, 3, 4, 4\},$
 $\{1, 1, 2, 4, 4, 5, 4, 4, 5\},$
 $\{3, 4, 4, 3, 4, 4, 6, 7, 7\},$
 $\{4, 4, 5, 4, 4, 5, 7, 7, 8\} \};$

$LUTchild[4][9] = \{$
 $\{3, 2, 3, 1, 0, 1, 3, 2, 3\},$
 $\{2, 3, 2, 0, 1, 0, 2, 3, 2\},$
 $\{1, 0, 1, 3, 2, 3, 1, 0, 1\},$
 $\{0, 1, 0, 2, 3, 2, 0, 1, 0\} \};$

	<i>r</i>			
		<i>t</i>	<i>s</i>	

<i>b</i>	<i>p</i>	

1) **LUTparent**: Пусть есть узел **t** чей родитель **p**. Пусть **p.children[i] = t**.

Тогда **parent(t.neighs[j]) = LUTparent[i][j]**

2) **LUTchild**: Пусть есть узел **t** чей родитель **p**. Пусть **p.children[i] = t**.

Пусть **parent(t.neighs[j]) = h**

Тогда **t.neigh[j] = h.children[LUTchild[i][j]]**

Построение октодерева. Look Up Tables.

```
LUTparents = []
for iy in range(2):
    for ix in range(2):
        i = iy * 2 + ix

        parents = []
        for jy in range(3):
            for jx in range(3):
                j = jy * 3 + jx
                globalx, globaly = 2 + ix + (jx - 1), 2 + iy + (jy - 1)
                px, py = int(globalx // 2), int(globaly // 2)
                parents.append(py * 3 + px)

        LUTparents.append(parents)

def LUTparent(i, j):
    ix, iy, iz = i % 2, (i // 2) % 2, (i // 4)
    jx, jy, jz = i % 3, (i // 3) % 3, (i // 9)
    globalx, globaly, globalz = ...
    px, py, pz = ...
    return pz * 3 * 3 + py * 3 + px
```

Решение уравнения Пуассона.

- 1) Строим СЛАУ $\mathbf{Lx} = \mathbf{b}$
- 2) Решаем методом сопряженных градиентов

Где L - разреженная, симметричная матрица размера $|\mathcal{O}| \times |\mathcal{O}|$ (квадрат размера октодеревы).

Число столбцов - число соседних узлов чья базисная функция пересекается с узлом текущего ряда. Поэтому $|\mathcal{O}| \times 125$ или $|\mathcal{O}| \times 27$ (грубее, но компактнее).

Подробнее: [Data-Parallel Octrees for Surface Reconstruction, Zhou et al., 2011](#)

ССЫЛКИ

- [Poisson Surface Reconstruction, Kazhdan et al., 2006](#)
- [Data-Parallel Octrees for Surface Reconstruction, Zhou et al., 2011](#)
- <https://devtalk.nvidia.com/default/topic/609551/my-cuda-programming-lecture-and-teaching-of-poisson-parallel-surface-reconstruction-in-a-summer-scho/>
- <https://www.youtube.com/watch?v=ykUs4MYOwcY>