

Numerical Recipes in C allocation multidimensionnelle

-

la gestion mémoire pour les PAS nulls

Lionel Lacassagne

Laboratoire d'Informatique de Paris 6

Sorbonne Université (UPMC)

Lionel.lacassagne@lip6.fr

La manière habituelle de faire #1

- Illisible, error-prone et lente, elle a tout pour plaire ...
- Allocation 1D avec linéarisation des adresses:
- `byte *p; p = (byte*) malloc(h*w*sizeof(byte))`
- Initialisation via double boucle

```
For(i=0; i<h; i++)  
  For(j=0; j<w; j++)  
    P[i*w+j] = i+j;
```

- Initialisation via simple boucle (loop collapsing)
- ```
For(k=0; k<h*w; k++) p[k]=0
```

## La manière habituelle de faire #2

---

- Traitement simple: somme des points sur un voisinage 3x3 autour de (i,j)
- $Y[i*w+j]=p[(i-1)*w+(j-1)] + p[(i-1)*w+(j)] + p[(i-1)*w+(j+1)] + p[i*w+(j-1)] + p[i*w+(j)] + p[i*w+(j+1)] + p[(i+1)*w+(j-1)] + p[(i+1)*w+(j)] + p[(i+1)*w+(j+1)]$
- Complexité: 9 MUL + 21 ADD pour le calculs des adresses
  
- On développe et on réorganise
- $Y[i*w+j]=p[i*w+j-w-1] + p[i*w+j-w] + p[i*w+j-w+1] + p[i*w+j-1] + p[i*w+j] + p[i*w+j+1] + p[i*w+j+w-1] + p[i*w+j+w] + p[i*w+j+w+1]$
- Complexité: 9 MUL+22 ADD ...
  
- Et si c'était une matrice où chaque "point" contient 3 champs ? (ex: image RGB) et on veut faire la moyenne des pixels verts (offset de 1)
- $Y[i*3*w+j+1]=p[(i-1)*3*w+(j-1)+1] + p[(i-1)*3*w+(j)+1] + p[(i-1)*3*w+(j+1)+1] + p[i*3*w+(j-1)+1] + p[i*3*w+j+1] + p[i*3*w+(j+1)+1] + p[(i+1)*3*w+(j-1)+1] + p[(i+1)*3*w+j+1] + p[(i+1)*3*w+(j+1)+1]$
- Complexité: 18 MUL + 30 ADD

## Ce qu'on voudrait pouvoir faire

---

- En mono-canal
- $Y[i][j] = p[i-1][j-1] + p[i-1][j] + p[i-1][j+1] + p[i][j-1] + p[i][j] + p[i][j+1] + p[i+1][j-1] + p[i+1][j] + p[i+1][j+1]$
- Complexité: 12 ADD
  
- En couleur
- $Y[i][j] = p[i-1][j-1].r + p[i-1][j].r + p[i-1][j+1].r + p[i][j-1].r + p[i][j].r + p[i][j+1].r + p[i+1][j-1].r + p[i+1][j].r + p[i+1][j+1].r$
- Si c'était possible, cela se saurait ...

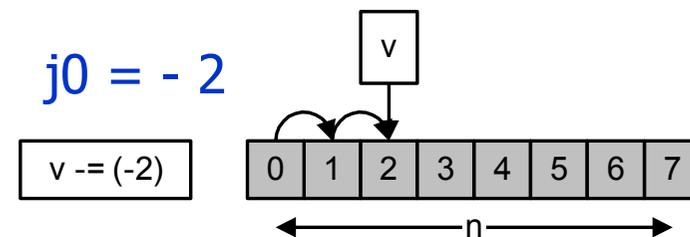
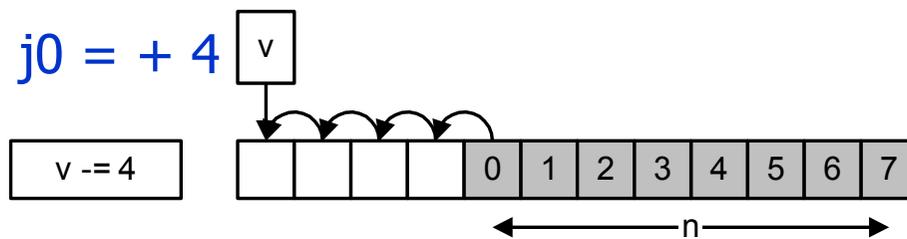
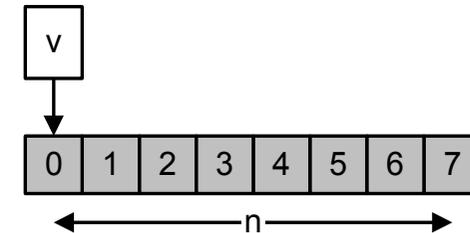
# Numerical Recipes in C

---

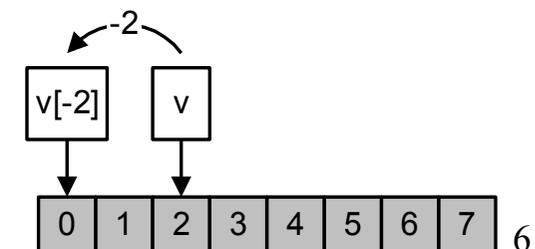
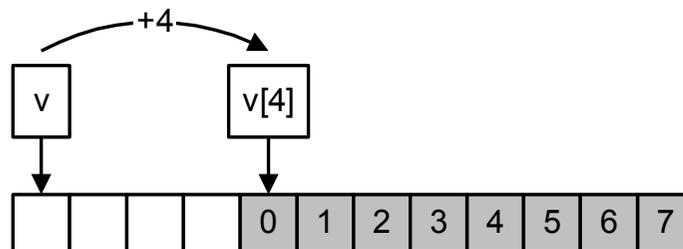
- Gestion mémoire par offset: inventée par **Illife en 1961 !!!**
  - John K. Iliffe (1961). "The Use of The Genie System in Numerical Calculations". *Annual Review in Automatic Programming* **2**: 25. [doi: 10.1016/S0066-4138\(61\)80002-5](https://doi.org/10.1016/S0066-4138(61)80002-5).
  - But: écriture simple, lisible permettant la manipulation de tableaux à n dimensions (1D, 2D, 3D, en général, mais facilement extensible)
- **Vecteur de Iliffe et adressage par offset**
- Numerical Recipes l'a repris et l'utilise comme système de gestion mémoire pour ses bibliothèques de fonctions
  - Simplifie le passage algorithme-> langage de programmation: meme notation
  - Fortran  $T(i,j)$ , Matlab  $T(i,j)$ , Langage C  $T[i][j]$
- NRC: C, C++, Fortran 77, Fortran 9x ([www.nr.com](http://www.nr.com))
- NRC =
  1. Interfaçage efficace avec la mémoire
  2. Boite à outils: calcul intégral, Calcul différentiel, FFT, analyse numérique

# Numerical Recipes in C: allocation 1D

```
float* vector(int j0, int j1)
{
 n = j1 - j0 + 1;
 float* v = (float*) malloc (n * sizeof(float));
 v -= j0;
 return v;
}
```



- Accès première case:  $v[j0]$  la première case véritablement allouée



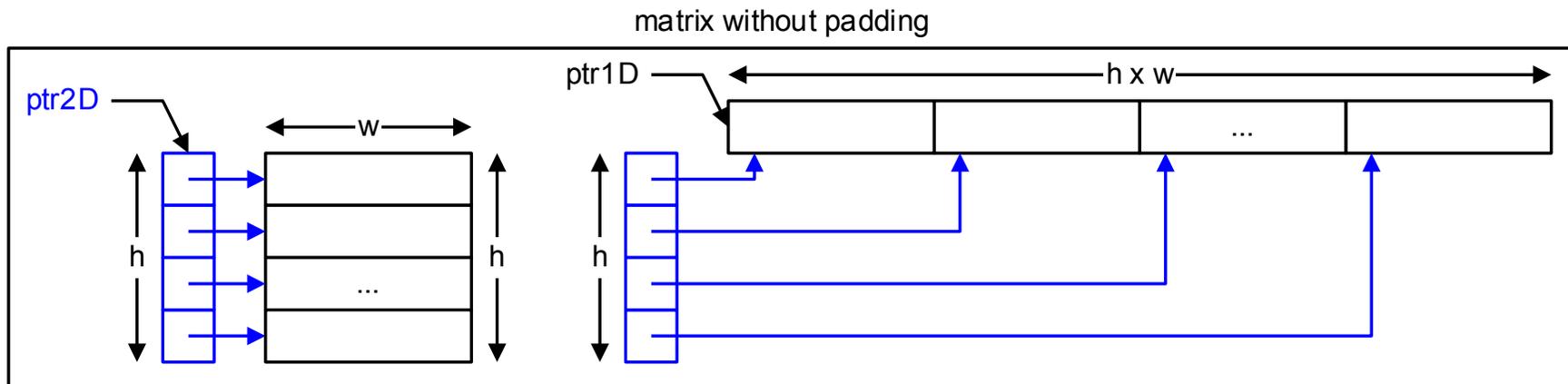
# Numerical Recipes in C: allocation 1D

---

- Utilisation:
  - indices **négatifs**: `vector(-10, -2)`
  - indices **centrés** sur zéro: `vector(-5, +5);`
  - indices **très grands** (en positif ou en négatif)  
`vector(1.000.000.000 , 1.000.000.007)` seulement 8 cases !  
`vector(-1.000.000.007 , -1.000.000.00)` seulement 8 cases !
- Faire attention: on doit toujours avoir  **$j_0 \leq j_1$** 
  - Ajouter un test en entrée de fonction pour le vérifier...

# Numerical Recipes in C: tableau 2D

- tableau "normal"
  - Tous les points sont contigus en mémoire
  - Conversion 2D  $\rightarrow$  1D:  $(i,j) \rightarrow k = i.N+j$
- Wrapping
  - Accès 2D à un tableau 1D fournir par une librairie tierce, où on ne maîtrise pas l'allocation: construction uniquement de la partie "ptr2D"
  - Interfaçage avec toute bibliothèque existante (OpenCV, MIL, ... matlab)



## Version 2D simple

---

- Pour des matrices commençant à zéro:  $[0, h-1] \times [0, w-1]$
- Allouer un tableau de pointeurs vers les "début de lignes"  
`byte **m =(byte**)malloc(h*sizeof(byte*))`
- toujours faire une allocation linéaire  
`m[0]=(byte*)malloc(h*w*sizeof(byte));`
- Faire pointer le tableau de pointeurs au bon endroit (les début de lignes)  
`For(i=1;i<h;i++) m[i]=m[i-1]+w;`

Mais il est possible de faire beaucoup plus/mieux, la gestion par index est très polyvalente ...

## NRC: allocation 2D – allocation des pointeurs de lignes

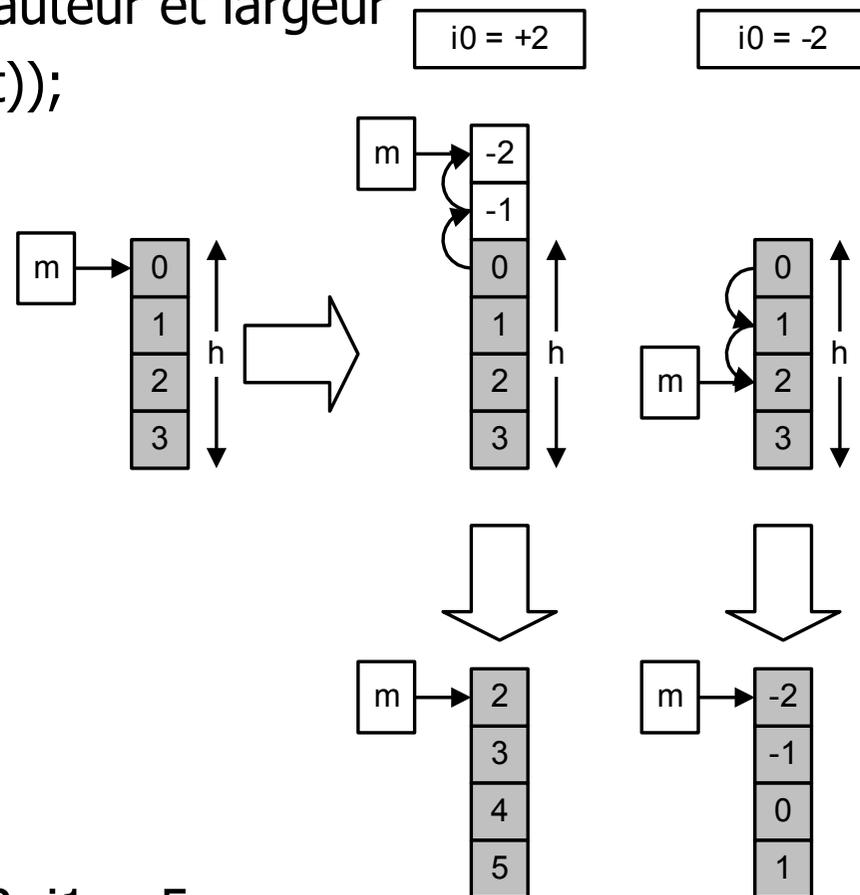
```
float** matrix(int i0, int i1, int j0, int j1)
{
 float **m;
 h=i1 - i0 + 1; w = j1 - j0 + 1; // hauteur et largeur
 m = (float**) malloc(h * sizeof(float));
```

```
m -= i0; // offset vertical
```

...

- Deux cas:
  - $i0 = +2, i1 = 5 \Rightarrow h = 4$
  - $i0 = -2, i1 = 1 \Rightarrow h = 4$

- Dans la suite on supposera  $i0 = 2, i1 = 5$



# NRC: allocation 2D – allocation de la zone mémoire

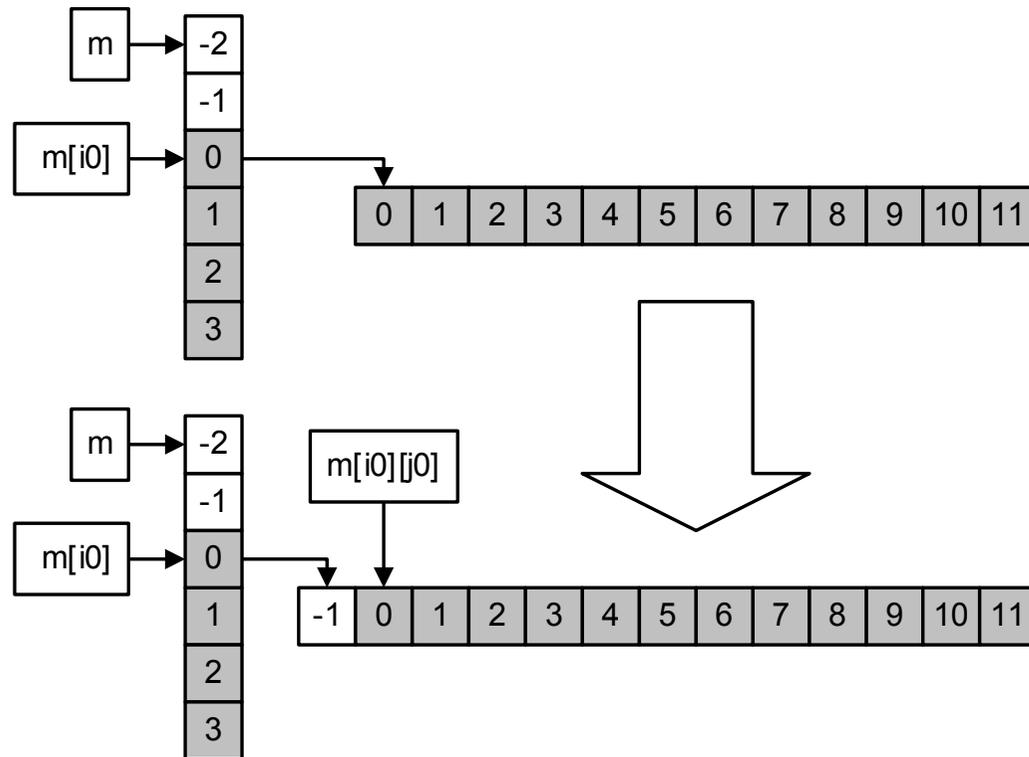
---

```
m[i0] = (float*) malloc (h*w * sizeof(float));
```

```
// allocation de tout le tableau d'un seul morceau
```

```
m[i0] -= j0;
```

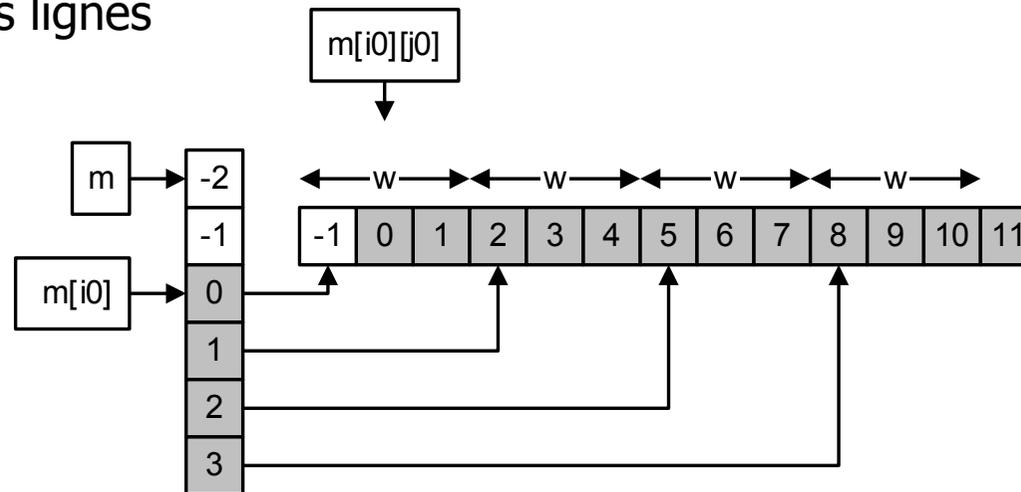
```
avec j0=1, j1=3 => w = 3
```



## NRC: allocation 2D – connexion des pointeurs de début ligne

```
for(i=i0+1; i<=i1; i++) m[i] = m[i-1] + w;
```

- Le pointeur de la première ligne pointe vers le début de la première ligne
- Les pointeurs suivant sont équidistant de la largeur d'une ligne, ils pointent donc vers le début des autres lignes



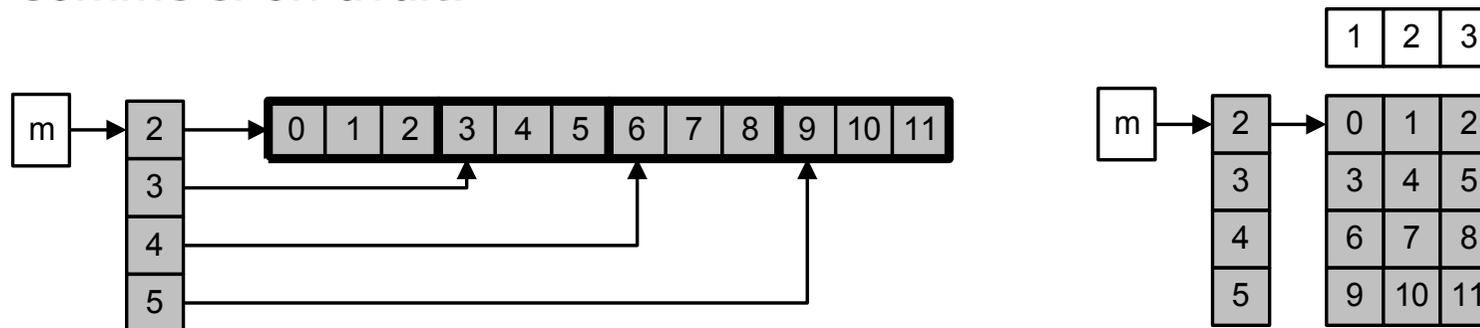
- Le code suivant initialise le tableau en gris:

```
k = 0;
for(i=i0; i<=i1; i++)
 for(j=j0; j<=j1; j++)
 m[i][j] = k++;
```

## NRC: allocation 2D – interprétation

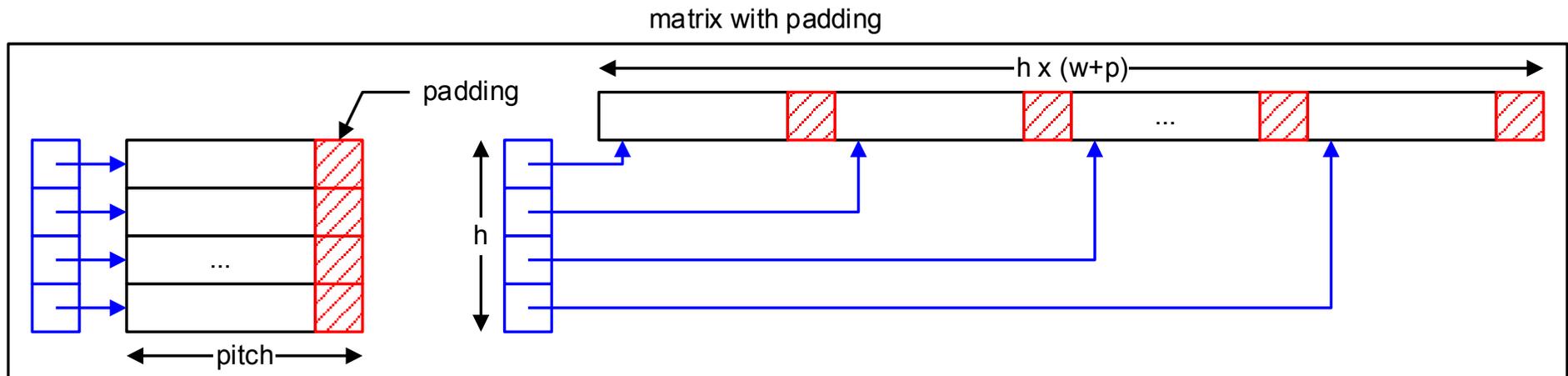
---

- Les pointeurs de début de ligne permettent de "voir" la mémoire 1D comme de la mémoire 2D
- L'adressage par offset permet de faire virtuellement commencer la numérotation verticale et la numérotation horizontale des cases à des valeurs non nulles, soit négatives, soit positives
- Comme si on avait:



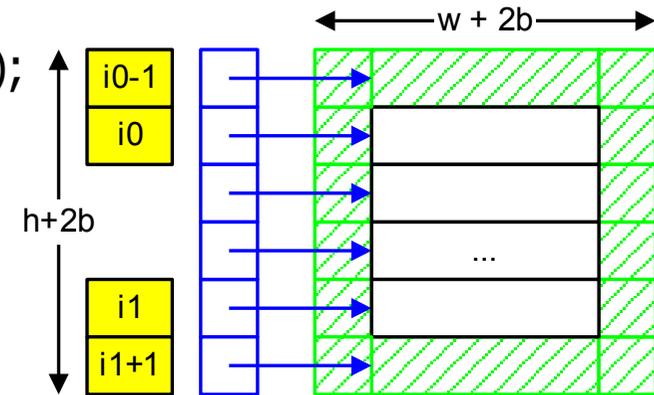
# Numerical Recipes in C: image 2D avec *padding*

- image réaliste : avec *padding*
  - image BMP couleur 24 bits : début de ligne à adresse multiple de 4 pour accélérer chargement mémoire (format DIB en mémoire)  
=> toutes les images sous windows sont paddées ...
  - image 32 bits : toujours alignée sur multiple de 4



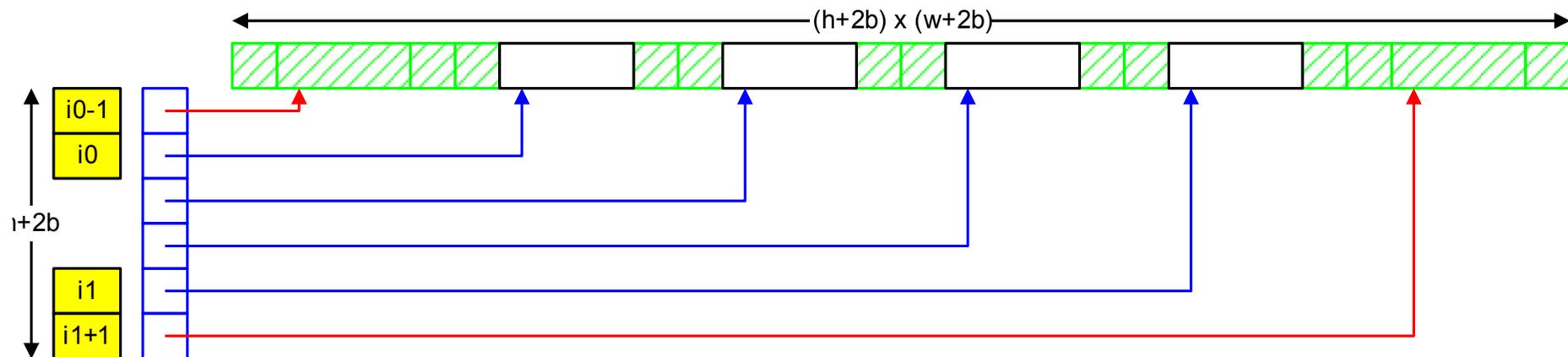
# Numerical Recipes in C: matrice avec bords

- image avec bords
  - Évite de faire un traitement particuliers pour les bords (convolutions, stencil)
  - Matrice sans bord:  $\text{matrix}(i_0, i_1, j_0, j_1)$
  - Matrice avec bord:  $\text{matrix}(i_0-b, i_1+b, j_0-b, j_1+b);$
  - numérotation à zéro, matrice de taille  $n*n$   
 $\text{matrix}(0-b, n-1+b, 0-b, n-1+b);$



- intérêt NRC:

Quelque soit le type des données, avec/sans bord: adressage identique:  $T[i][j]$



## Numerical Recipes in C: matrice avec bords

---

- Exemple applicatif:
  - somme sur un voisinage  $k \times k$ ,  $k=2b+1$ ,  $k=3 \Rightarrow b=1$
  - Source  $X=\text{matrix}(i0-b, i1+b, j0-b, j1+b);$
  - Destination  $Y=\text{matrix}(i0, i1, j0, j1);$

```
for(i=i0; i<=i1; i++) {
 for(j=j0; j<=j1; j++) {
 a0=X[i-1][j-1]; b0=X[i-1][j]; c0=X[i-1][j+1];
 a1=X[i][j-1]; b1=X[i][j]; c1=X[i][j+1];
 a2=X[i+1][j-1]; b2=X[i+1][j]; c2=X[i+1][j+1];
 s=a0+a1+a2+b0+b1+b2+c0+c1+c2;
 Y[i][j]=s;
 }
}
```

- intérêt il n'y a plus à écrire de cas particulier pour calculer la somme
  - Sur les 4 bords,
  - Sur les 4 cas coins,
  - Sinon 8 cas particuliers à gérer, en plus du cas général  $\Rightarrow$  **risque d'erreur**

## NRC: initialisation des bords

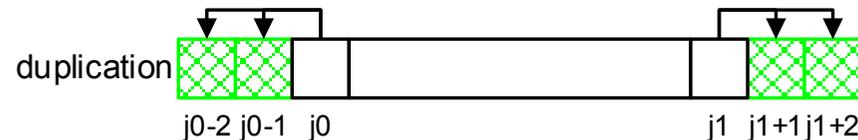
---

- La mémoire a été allouée, mais pas initialisée (sur les bords, ici  $b=2$ )
- Plusieurs cas possibles, en fonction du domaine applicatif:

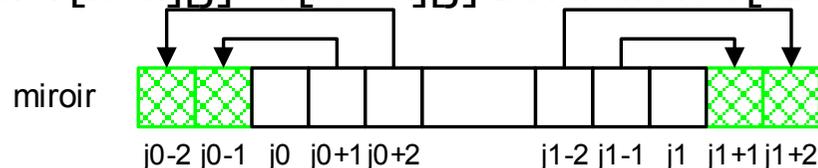
- Initialisation des bords à zéro
- Duplication des bords: les bords "intérieurs" sont copiés dans les bords "extérieurs"

bord gauche:  $T[i][j_0-k]=T[i][j_0]$  bord droit  $T[i][j_1+k]=T[i][j_1]$

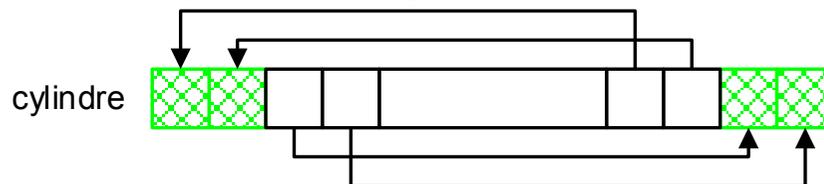
bord haut:  $T[i_0-k][j]=T[i_0][j]$  bord droit  $T[i_1+k][j]=T[i_1][j]$



- Initialisation en miroir: en symétrique par rapport au bord
- bord gauche:  $T[i][j_0-k]=T[i][j_0+k]$  bord droit  $T[i][j_1+k]=T[i][j_1-k]$
- bord haut:  $T[i_0-k][j]=T[i_0+k][j]$  bord droit  $T[i_1+k][j]=T[i_1-k][j]$



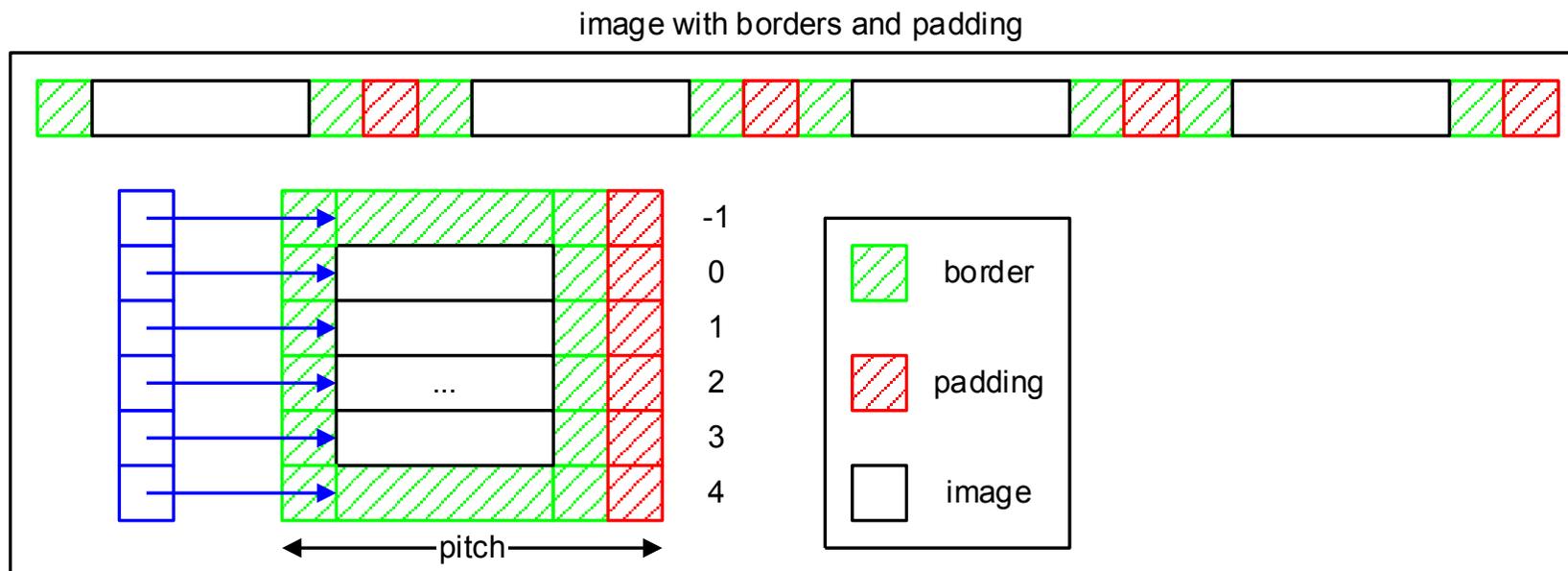
- Initialisation en tore (double cylindre): on "replie la matrice sur elle-même"
- bord gauche:  $T[i][j_0-k]=T[i][j_1-k]$  bord droit  $T[i][j_1+k]=T[i][j_0+k]$
- bord haut:  $T[i_0-k][j]=T[i_1-k][j]$  bord droit  $T[i_1+k][j]=T[i_0+k][j]$



# Numerical Recipes in C: image 2D

- image avec bords
  - Évite de faire un traitement particuliers pour les bords (convolutions)
  - Matrice sans bord: `matrix(i0, i1, j0, j1)`
  - Matrice avec bord: `matrix(i0-b, i1+b, j0-b, j1+b);`
  - Matrice avec bord: `matrix(i0-b, i1+b, j0-b, j1+b+p);`
- intérêt NRC:

Quelque soit le type des données (avec/sans) (bord/padding)  
adressage identique: `T[i][j]`



# Numerical Recipes in C: image 2D

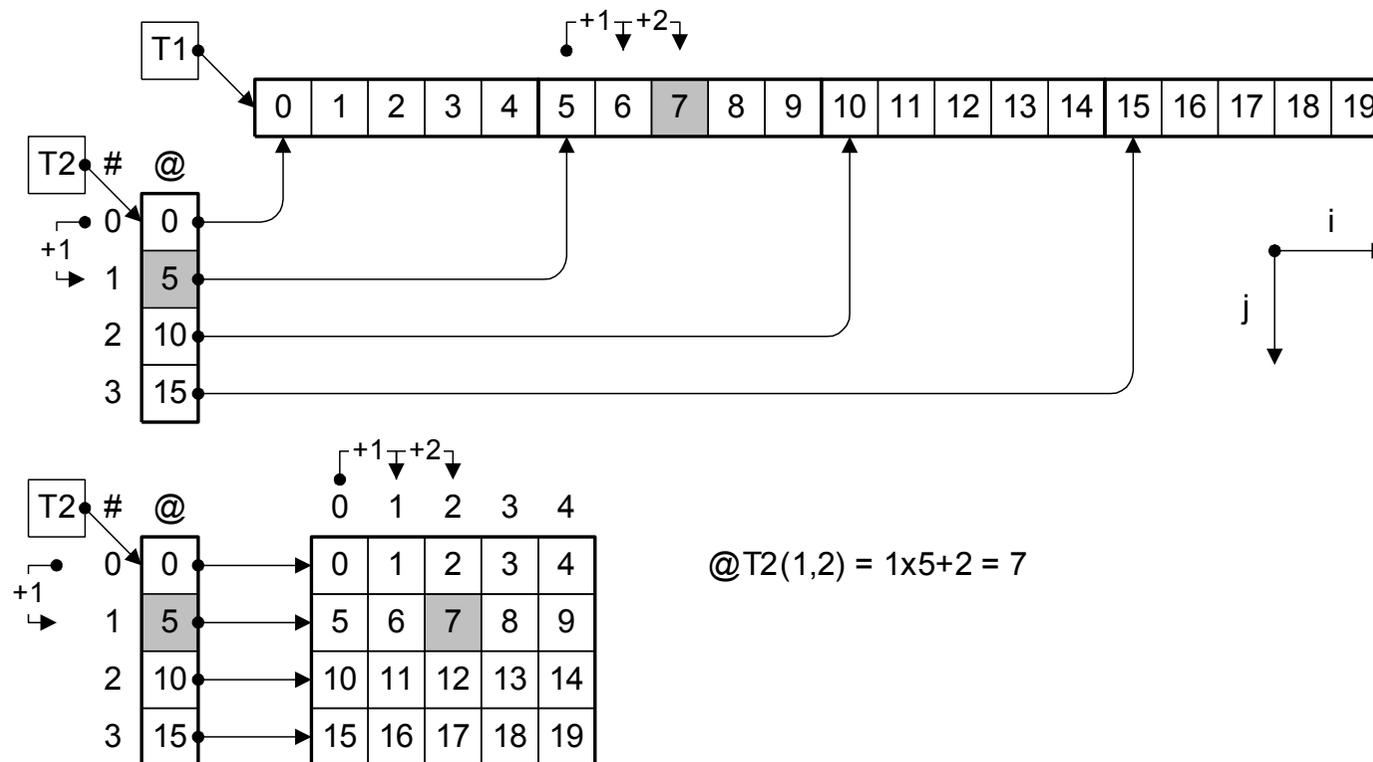
---

- Image couleur
  - Conversion 2D -> 1D:  $(i,j) \rightarrow k = 3i.N + 3j = 3(i.N + j)$   
la linéarisation d'adresse est error prone !!!
- Avec NRC:
  - définition d'une structure = type complexe possible
  - Pixel RGB 8 bits: `typedef struct {uint8 r; uint8 g; uint8 b;} rgb8;`
  - Adressage: `T[i][j].r, T[i][j].g T[i][j].b`
  - Nombre complexe 32 bits: `typedef struct {float32 re; float32 im;}complex32;`
  - Adressage: `T[i][j].re, T[i][j].im`
- La mise au point et le débog sont simplifiés
- Lisibilité est accrue, la maintenance est facilitée
- De plus, il est toujours possible de repasser en 1D  
`uint8 *Ti = T[i]; Ti[j]; for(j=j0; j<=j1; j++) Ti[j]`

## NRC : arithmétique des pointeurs 2D

---

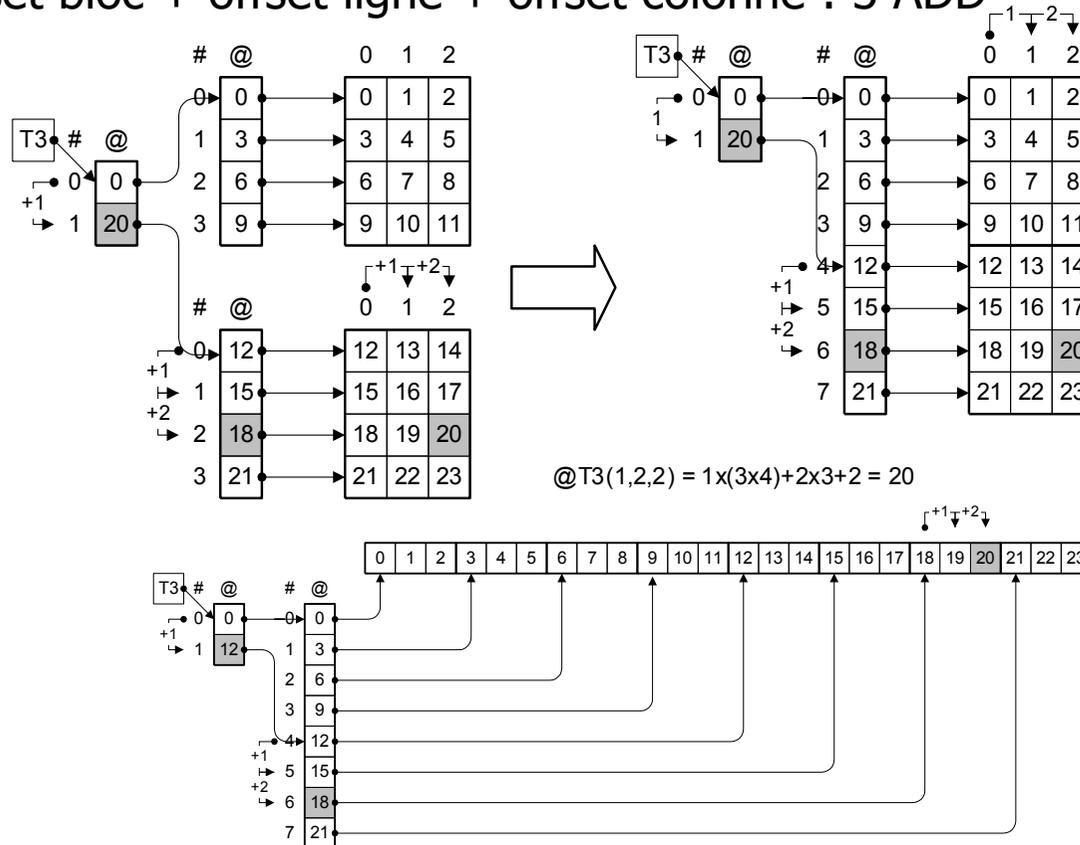
- Adressage 2D classique: transformation 2D[?]1D  
 $2D\ T[i][j] = *T(ixN+j): 1\ MUL + 1\ ADD = 2\ OPs$
- Adressage par offsets:  
 offset ligne + offset colonne : 2 ADD



# NRC : arithmétique des pointeurs 3D

- Adressage 3D classique: transformation 23[?]1D  
 $2D T[k][i][j] = *T(kxN^2+ixN+j): 3 MUL + 2 ADD = 5 OPs$
- Adressage par offsets:

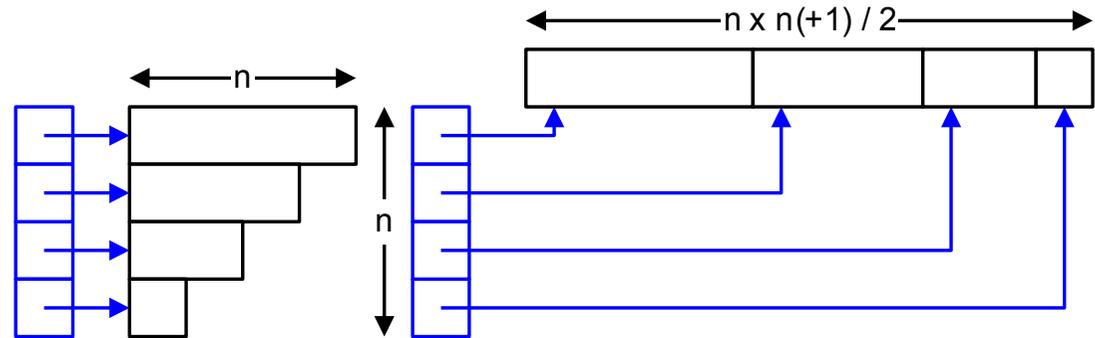
Offset bloc + offset ligne + offset colonne : 3 ADD



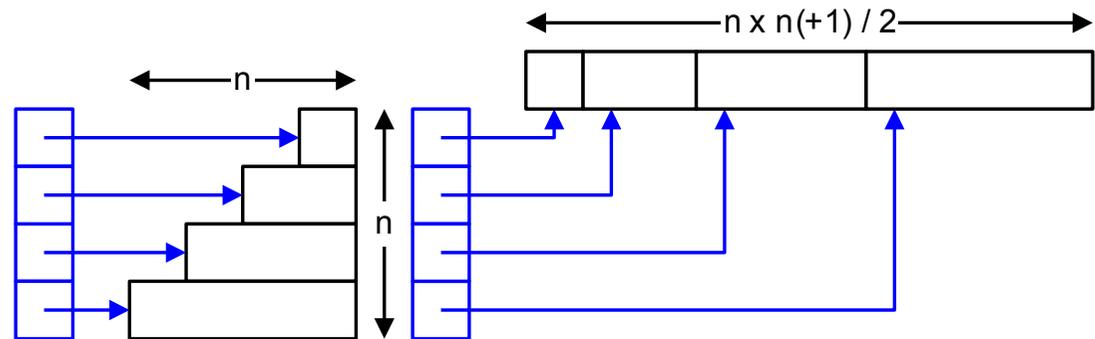
- Impact langage & type allocation
  - Fortran 77: allocation statique = le compilateur connaît l'adresse  $T(i,j)$   
pas de pointeur, donc pas d'aliasing
  - Langage C: allocation dynamique = le compilateur ne connaît pas l'adresse  
aliasing de pointeur possible
- Impact
  - F77: extraction du parallélisme facile
  - C : risque de dépendance de données car 2 pointeurs peuvent pointer la même zone mémoire [?] perte de performance

# Variations: matrices triangulaires

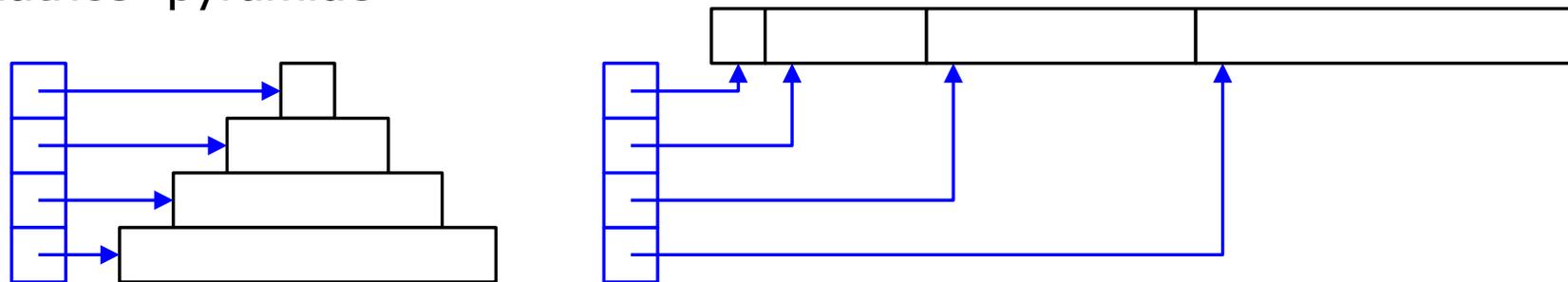
- Matrice triangulaire sup



- Matrice triangulaire inf



- Matrice "pyramide"



- Remarque: ajout de bords et de padding possible
- Possibilités quasi illimitées: tout ce qui peut s'exprimer sous forme d'offset<sub>23</sub>

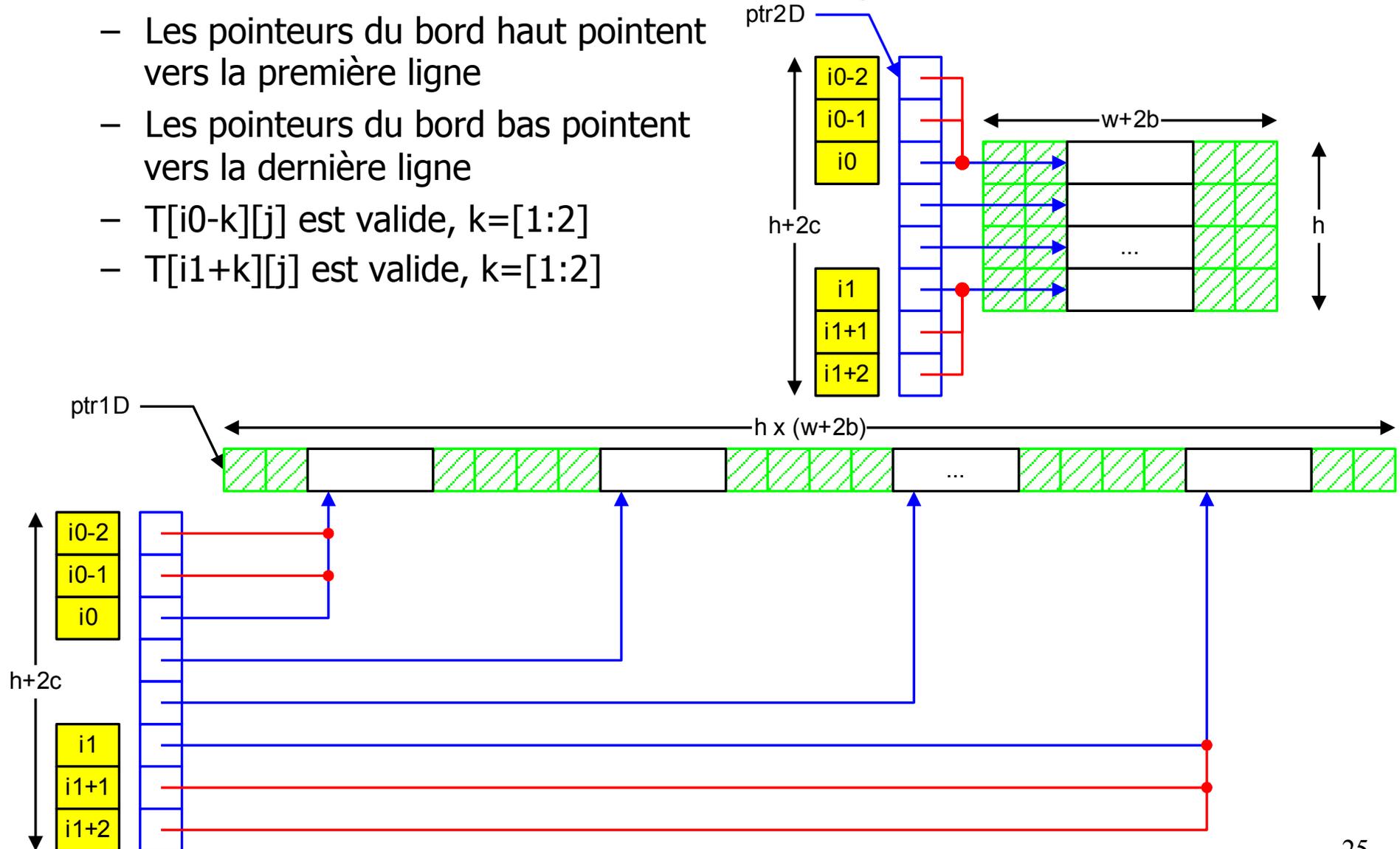
## Matrices avec bords, mais sans bord

---

- Peut-in éviter:
  - d'allouer de mémoire supplémentaire ?
  - de passer du temps à copier les valeurs sur les bords
- D'avoir des bords, mais sans les allouer et sans y copier des valeurs
- Oui pour les bords haut et bas
  - grâce à des manipulations de pointeurs
- Non pour les bords gauche et droit
  - Si les bords ne sont pas alloués, gestions des cas particuliers par du code supplémentaire

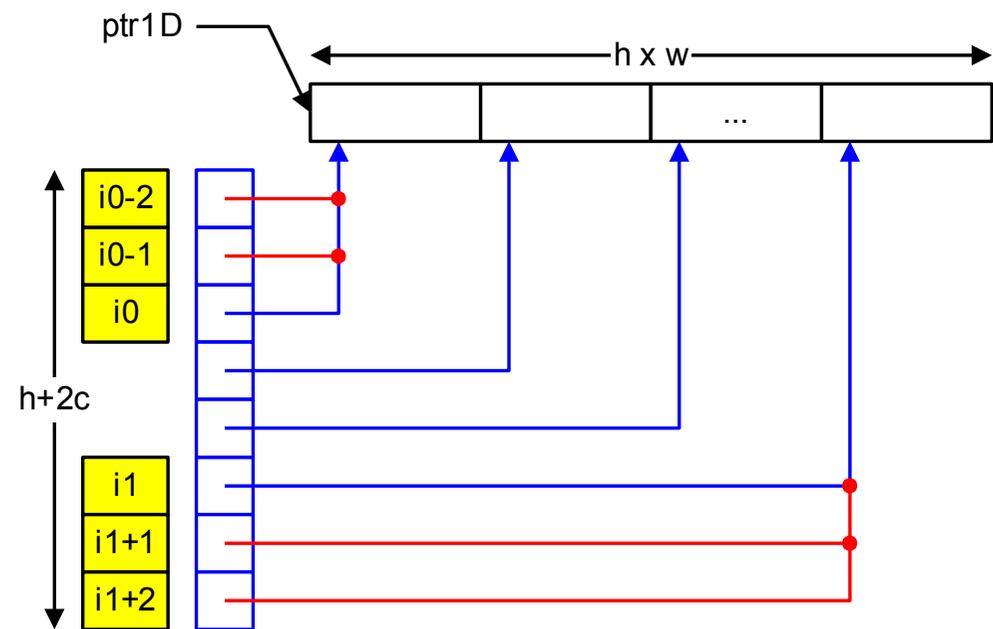
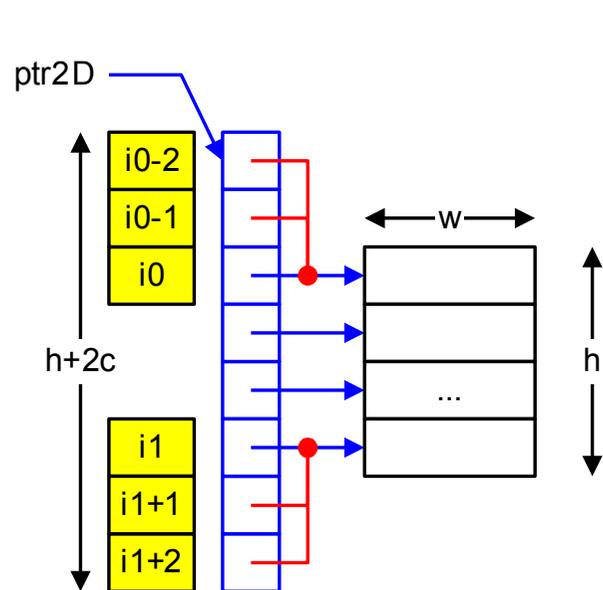
# Matrice avec clamping

- Matrice avec bord horizontal de 2 et clamping vertical de 2
  - Les pointeurs du bord haut pointent vers la première ligne
  - Les pointeurs du bord bas pointent vers la dernière ligne
  - $T[i0-k][j]$  est valide,  $k=[1:2]$
  - $T[i1+k][j]$  est valide,  $k=[1:2]$



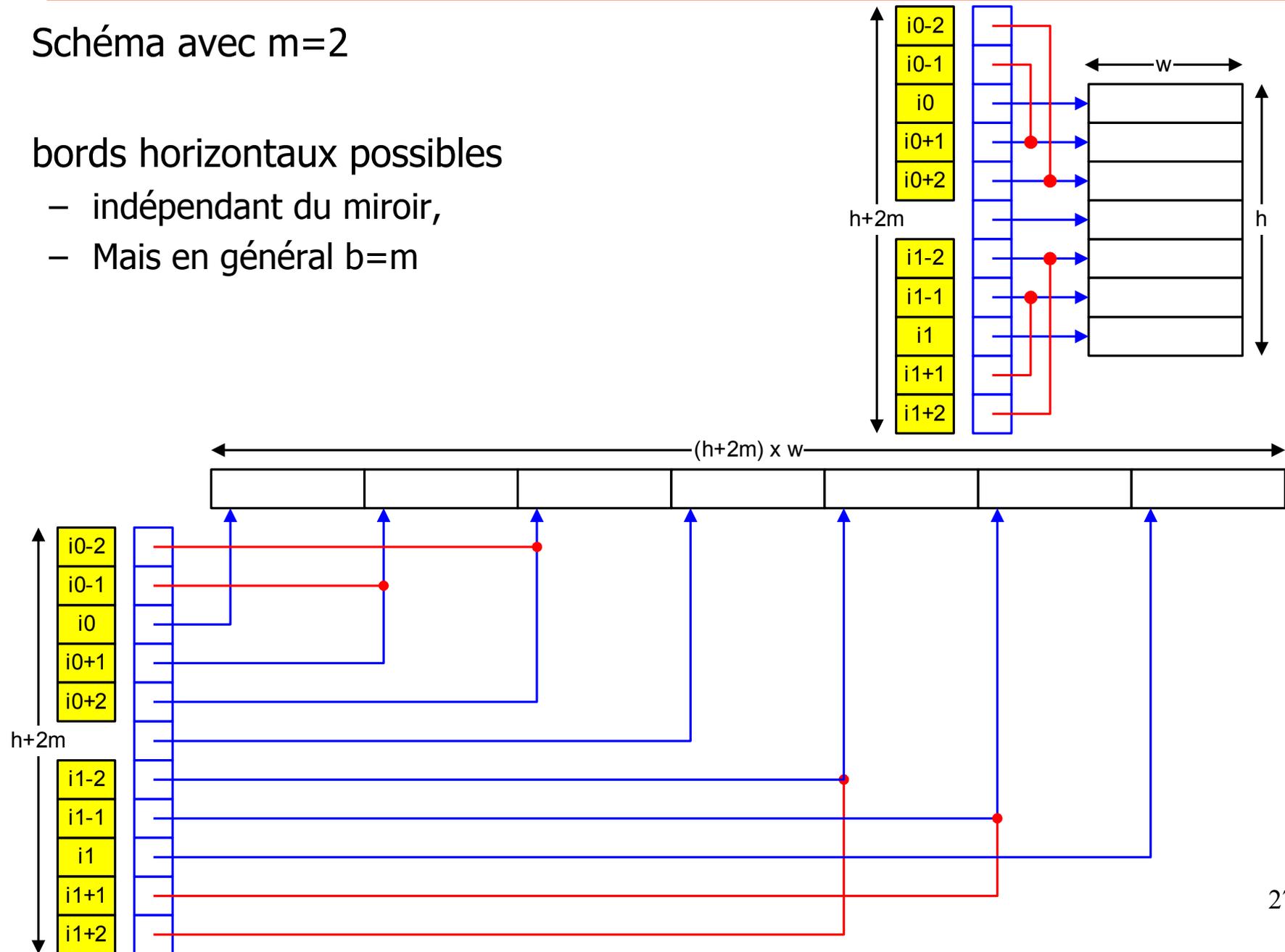
# Matrice avec clamping des bords verticaux

- Schéma avec  $c=2$
- bords horizontaux possibles
  - indépendant du miroir,
  - Mais en général  $b = c$



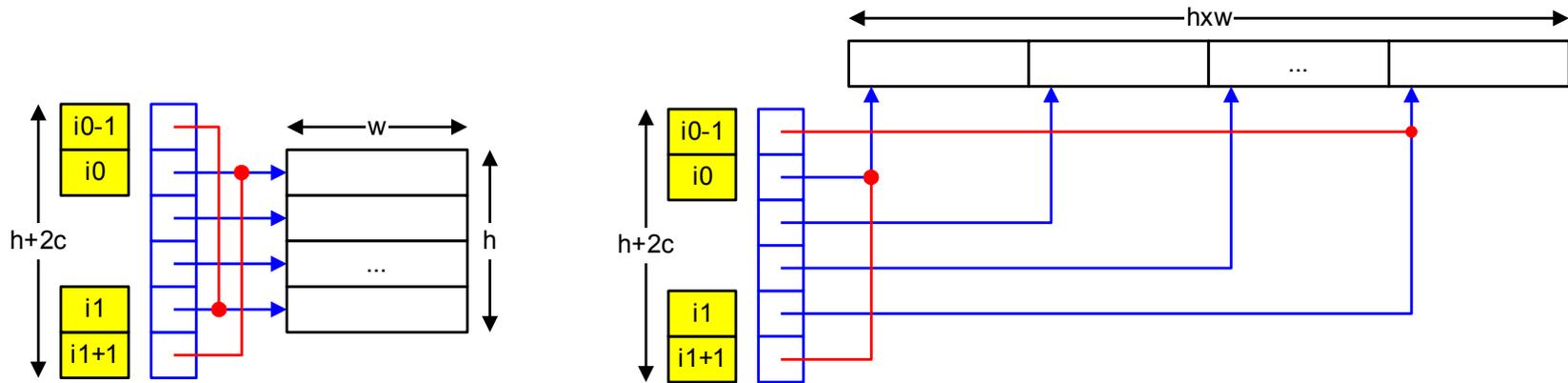
# Matrice avec bords verticaux en miroir

- Schéma avec  $m=2$
- bords horizontaux possibles
  - indépendant du miroir,
  - Mais en général  $b=m$

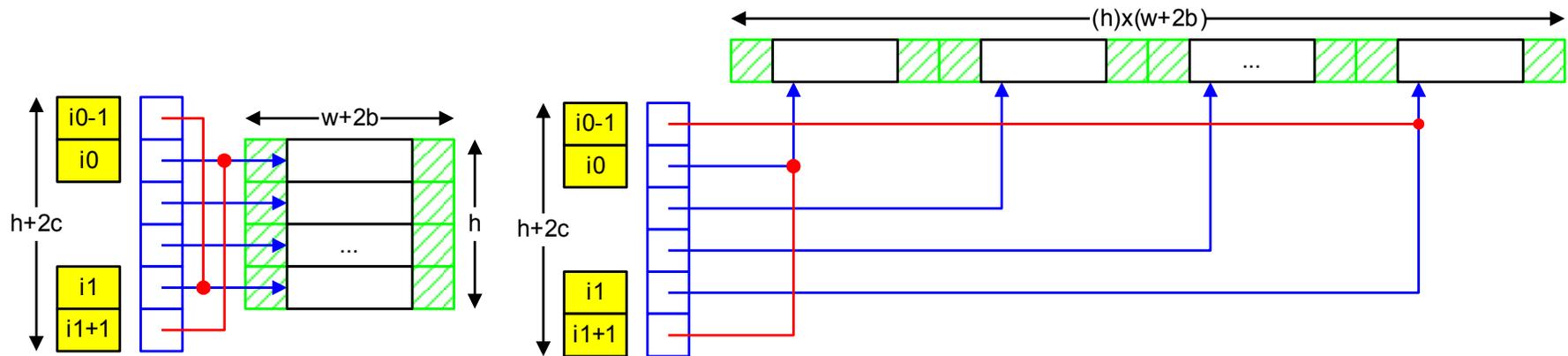


# Matrices "cylindriques"

- Replie ment cylindrique de 1 sans bord (pour le jeu de la vie de Conway)

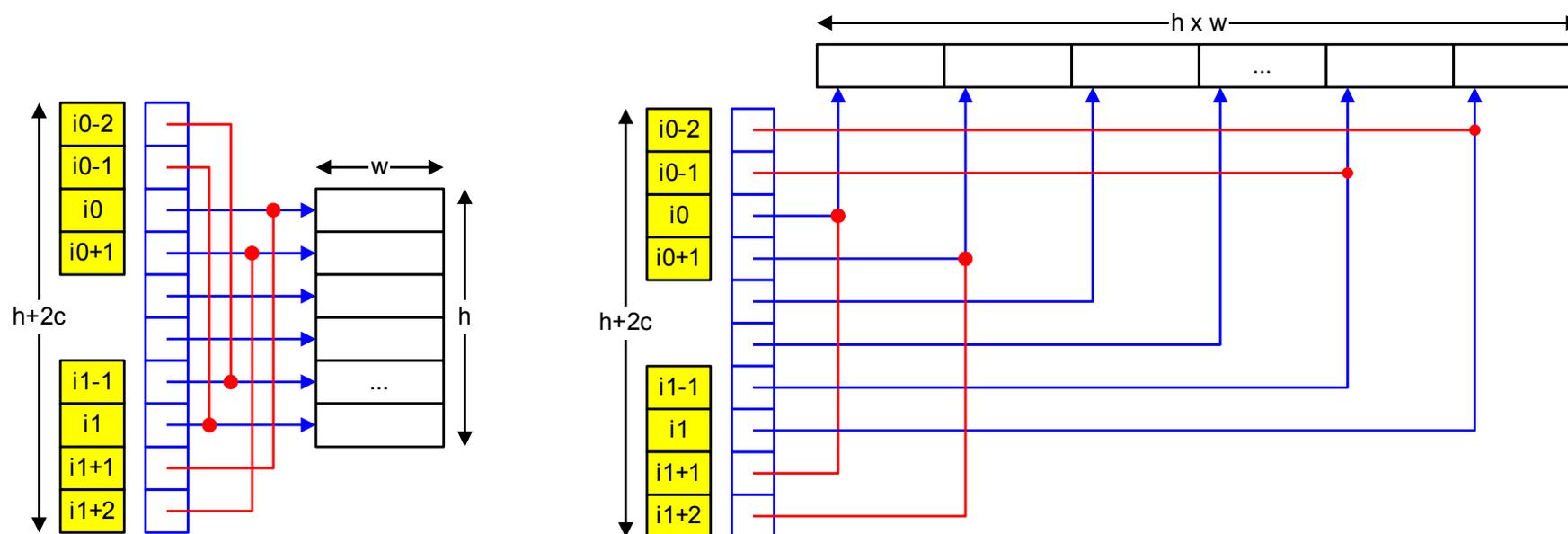


- Replie ment cylindrique de 1 avec bords de 1



# Matrices "cylindriques"

- Repliement cylindrique de 2



## Conclusion: génie logiciel

---

- Cacher les fonctions d'allocation (et de désallocation) mémoire dans des fonctions d'interface pour contrôler et maîtriser l'allocation mémoire
  - Un bon code ne doit pas faire de malloc ou de free (new ou delete),
  - Mais doit faire appel à des fonctions le faisant et intégrant tout les tests nécessaire.
  - Cela permet d'ajouter un système de log, pour vérifier que toute la mémoire est bien désallouée à la fin du programme
- Il suffit de modifier 2 fonctions pour modifier l'allocation dans tout le programme
  - Par exemple ajouter du padding en fonction de l'OS (alignement 32 bits -> 128 bits)
- Le comportement des fonctions d'interface est **modifiable** et **extensible**
- Lisibilité améliorée, debug simplifié

## Conclusion: architecture logicielle

---

- Possibilités quasi-illimitées: tout ce qui peut s'exprimer sous forme d'offset par rapport à une adresse de base
- Versions 3D non présentées en détails, mais bords, padding repliement, miroir, clamping et cylindre sont aussi possibles
- Extensible à 4D, ... nD
  - L'expérience montre qu'il y a une perte de vitesse à partir de 4 à cause des multiples indirections => utiliser des pointeurs réduisant le nombre de dimensions
  - Les fonctions système manipulent des pointeurs (lorsqu'on ne peut pas faire autrement)
  - Les fonctions de calcul (algorithmes) manipulent des tableaux, car cela améliore les capacités d'optimisation du compilateur (sémantique)