

H-011

ホログラフィーを用いた流体速度場可視化計算機システムの研究開発 Special Purpose Computer System for Flow Visualization with Holography Technology

増田 信之[†] 伊藤 智義[†] 若林 秀明[†] 佐竹 信一[§] 功刀 資彰[¶] 佐藤 一穂^{||}
Nobuyuki Masuda Tomoyoshi Ito Hideaki Wakabayashi Shinichi Satake Tomoaki Kunugi Kazuho Sato

1. まえがき

流れ現象の解明と制御は、高層ビルの耐風性や風害、半導体チップの冷却における流れの問題、医学における血流問題など、科学技術の発展に必要とされる技術である。トレーサ粒子の追跡および個々の粒子像を意識した手法はPTV (Particle Tracking Velocimetry: 粒子追跡法) と呼ばれ、このPTVにデジタルホログラフィ技術を応用させた手法をDHPTV (Digital Holographic PTV) と呼ぶ。

DHPTVでは流れをホログラムとして記録し、計算機により再生された画像を比較することによって流れを把握する (Fig.1)。ホログラフィをPTVに適用することにより、奥行きのある広い三次元測定、非常に多くの粒子像の同時撮影などが可能となる。しかし、ホログラム再生には膨大な時間が必要となる。

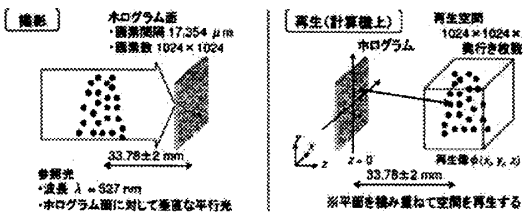


図 1: ホログラムの撮影と再生の概略図

その問題点を解決するために、我々の研究グループでは、FPGA(Field Programmable Gate Array)を用いてこの計算処理を高速に行うための専用計算機の開発を行っている。すでに設計されている1号機[1]ではFPGAの内部RAM(Random Access Memory)のみを使用しているため、再生できるホログラム解像度が256×256ピクセルである。しかし、DHPTVの撮像系では撮影されるホログラム解像度が1,024×1,024であることが多く、そのため、実際のシステムに適応できないという問題がある。

そこで、使用しているFGPAボードに搭載されている外部RAMを用いることで、再生できるホログラム解像度をこれまでの256×256ピクセルから1,024×1,024ピクセルへのホログラム面を扱えるシステムへと拡張し、設計・開発することを試みた。

2. ホログラム再生方法

ホログラムによる再生像は、光の回折によって得られ、フレネル-キルヒホッフ回折積分式を基にフレネル近似を行い、次のように再生式を導くことができる。

$$\phi(x_i, y_i) = \int_{-\frac{N}{2}}^{\frac{N}{2}} \int_{-\frac{N}{2}}^{\frac{N}{2}} I(x_\alpha, y_\alpha) g(x_i - x_\alpha, y_i - y_\alpha) dx_\alpha dy_\alpha \quad (1)$$

ただし $g(x_i - x_\alpha, y_i - y_\alpha)$ は、

$$g(x_i - x_\alpha, y_i - y_\alpha) = \frac{\exp(ikz_i)}{i\lambda z_i} \exp\left[\frac{ik}{2z_i} \{x_{i\alpha}^2 + y_{i\alpha}^2\}\right] \quad (2)$$

とする。ここで、 $\phi(x_i, y_i)$ は再生空間の強度、 x_i, y_i, z_i は再生空間内の座標、 $I(x_\alpha, y_\alpha)$ はホログラム面上の光の強度、 λ は光の波長、 k は $k = 2\pi/\lambda$ で表される光の波数、 x_α, y_α はホログラム面上の座標、 N はホログラム面と再生面の縦と横のピクセル数を表す。

式(1)は二次元の畳込積分の形になっており、フーリエ変換を行っていくと、

$$\Phi(n, m) = \hat{I}(n, m) G(n, m) \quad (3)$$

となる。ここで、 $\Phi(n, m)$ は $\phi(x_i, y_i)$ のフーリエ変換、 $\hat{I}(n, m)$ は $I(x_\alpha, y_\alpha)$ のフーリエ変換、 $G(n, m)$ は $g(x_i - x_\alpha, y_i - y_\alpha)$ のフーリエ変換である。

これまでの過程を計算アルゴリズムとしてまとめると以下のようなになる。

1. ホログラム $I(x_\alpha, y_\alpha)$ のフーリエ変換 $\hat{I}(n, m)$ を求める
2. $G(n, m)$ を求める
3. $\hat{I}(n, m)$ と $G(n, m)$ との積 $\Phi(n, m)$ を求める
4. $\Phi(n, m)$ の逆フーリエ変換 $\phi(x_i, y_i)$ を求める
5. z_i の値を変更してから2~4の手順を繰り返し、空間全体の $\phi(x_i, y_i, z_i)$ を求める

ホログラムを変更するまでは同じホログラムを使い続けるため、ホログラムをフーリエ変換する過程は省略することができる。

3. 専用計算機 FFT-HORN2

1,024×1,024ピクセルのホログラム解像度に対応するため、DDR-SDRAMコントローラ回路を作成した。メモリのバンクをアクティブにしたまま同一ロウ・アドレスを連続読み書きする方式を採用することによって、最

[†] 千葉大学大学院工学研究科

[§] 東京理科大学基礎工学部

[¶] 京都大学工学系研究科

^{||} 豊田自動織機

大で 2.0 GB/s のデータ転送速度を実現した。また、この手法を使用するためにホログラムの強度データをメモリに保存する際の順番を連続アクセスがしやすいように並び替えた。

上記のホログラム再生方法と DDR-SDRAM コントローラ回路を実装した専用計算機システム FFT-HORN2 を本研究室で開発した HORN-5 ボード [2] を用いて行った。このボードには Xilinx 社の通信用 FPGA として XC2V1000 (100 万ゲート) が 1 チップ、論理用 FPGA として XC2VP70 (700 万ゲート) が 4 チップ、DDR-SDRAM が 4 モジュール搭載されている。回路設計には、ハードウェア記述言語の VHDL を使用した。FFT-HORN の構成を Fig.2 に示す。

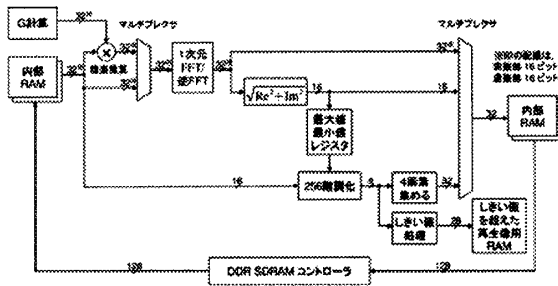


図 2: FFT-HORN ブロック図

ホログラム再生方法のアルゴリズムには、6つのステップがあるが実際に演算を行う部分は1~4までの部分である。1, 4ステップ目のフーリエ変換、逆フーリエ変換の部分は、FFT-CORE モジュールで行う。2ステップ目の $G(n, m)$ を求める部分は、G 計算モジュールで行う。3ステップ目の積を求める演算は、積算器を使う。計算結果の再生像 ϕ は通信負荷を軽減するために閾値を設定して出力データを選別する。また、FFT-CORE モジュールは一次元FFT用のモジュールなので、二次元FFTを使用するためには、縦方向及び横方向に2回続けて一次元FFTをかける必要がある。そのため、フーリエ変換後に一時的にDDR-SDRAMにデータを格納する。FFTモジュールとDDR-SDRAMコントローラ回路はループでつながっており、FFT演算とDDR-SDRAMへの格納が繰り返し行える構造にした。

また、DDR-SDRAMからのデータ転送時間を隠蔽するために、FPGA内に搭載された内部RAMを用いてバッファを2つ配置し、ダブルバッファリング処理を行った。このことで、DDR-SDRAMのバス効率を高めた。

4. Performance

HORN-5 ボード上の1つのFPGAにFFT-HORN2を実装した。FFT-HORN2の動作速度としては133MHzで動かすことに成功した。パソコン単体(CPU P4 3.20GHzメモリ 2.00GB)と1つのFPGAにより実装されたFFT-HORNとの計算時間の比較をTable 1に示す。再生する枚数により若干の違いはあるが、CPUのみで計算した場合に比べて、約7倍の高速化が達成出来た。また、Fig 3は再生計算により得られた画像である。

このホログラムは、画素数が1,024×1,024、画素間隔が0.4 μ mで、画像中心部に左から右にマルチチャンネルがあり、そこを左から右に流体が流れているのを撮影したものである。トレーサ粒子の大きさは約1 μ mで、マイクロチャンネル以外の部分は、流体を流していないときの画像との差分をとることで除去している。

表 1: 計算時間の比較 (単位 [s])

再生枚数	パソコン単体	ハードウェア (FFT-HORN)
100 枚	23.694	3.332
1000 枚	196.756	32.553

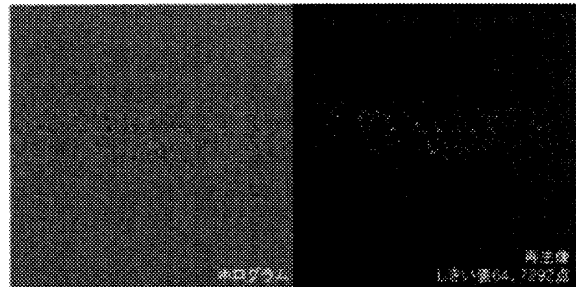


図 3: 再生結果 (1024×1024)

5. まとめ

本研究では、1,024×1,024 ピクセルのホログラム像を再生するため、DDR-SDRAM コントローラ回路および、ホログラム再生計算をハードウェア化した FFT-HORN2 の設計・開発を行った。その結果、FPGA1 チップで1,024×1,024 ピクセルのホログラム像を再生することに成功した。また、同一のアルゴリズムにより開発されたソフトウェアに対し、6~7 倍の計算速度を達成した。

ホログラムの再生の計算は非常に並列化しやすい計算であるため、専用計算機を並列化することで、さらなる高速化が期待できる。1 台の PC に 4 枚の HORN-5 ボードを搭載することで、16 個の FPGA チップを使って並列計算を行うことになり、パソコン単体の 100 倍程度の高速化が見込める。

今回使用したマイクロチャンネルの場合、速度場解析に必要な画像は 1 秒間当たり 10 枚程度であり、16 並列のシステムが完成したとすると約 2 秒程度でホログラムからの再生が出来る。撮影とリアルタイム再生とまではいかないが、実用的に使用できる範囲であると考えられる。

参考文献

- [1] N. Masuda, T. Ito, K. Kayama, H. Kono, S. Satake, T. Kunugi and K. Sato, Opt. Express 14, 587-592 (2006)
- [2] T. Ito, N. Masuda, K. Yoshimura, A. Shiraki, T. Shimobaba and T. Sugie, Opt. Express, 13, 1923-1932(2005)