

**Федеральное государственное автономное образовательное учреждение  
высшего образования**

**"Национальный исследовательский Нижегородский государственный  
университет им. Н.И. Лобачевского" (ННГУ)**

**Институт информационных технологий, математики и механики**

**ОТЧЕТ ПО ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ**  
**«Построение выпуклой оболочки – проход Грэхема»**

**Выполнил:** студент группы 381706-1  
Силенко Дмитрий Игоревич

\_\_\_\_\_ Подпись

**Проверил:**

Доцент кафедры МОСТ, кандидат  
технических наук

\_\_\_\_\_ Сысоев А. В.

Нижний Новгород  
2019.

## Содержание

1.	Введение.....	3
2.	Постановка задачи .....	4
3.	Описание алгоритмов .....	5
4.	Схема распараллеливания .....	7
5.	Описание программной реализации .....	8
6.	Подтверждение корректности .....	9
7.	Эксперименты.....	10
8.	Заключение .....	11
9.	Литература .....	12
10.	Приложение .....	13

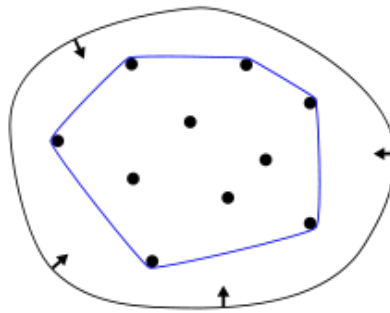
# 1. Введение

**Основная цель данной работы** — реализовать алгоритм прохода Грэхема, используемый для составления выпуклой оболочки из массива точек на плоскости.

Но для начала необходимо разобраться что же такое выпуклая оболочка.

**Выпуклая оболочка** множества точек — такое выпуклое множество точек, что все точки фигуры также лежат в нем. Необходимо отметить, что строить мы будем не просто выпуклую оболочку, а минимальную выпуклую оболочку.

**Минимальная выпуклая оболочка** множества точек — это минимальная по площади выпуклая оболочка.



*Рисунок 1 Выпуклая оболочка и минимальная выпуклая оболочка*

По сути, минимальная выпуклая оболочка это знакомый всем со школы выпуклый многоугольник, состоящий из точек входного множества так, что все остальные точки этого множества лежат внутри него. Поскольку точки в множестве могут быть расположены как угодно, для успешного построения оболочки необходимо не только выбрать начальную вершину, но и отсортировать все остальные относительно нее. Проще всего это делать, оперируя полярными координатами заданных нам точек. Определим линейный порядок, относительно которого в дальнейшем будет производится сортировка.  $c_1 \leq c_2$ , если либо  $\varphi_1 < \varphi_2$ , либо  $(\varphi_1 = \varphi_2) \& (r_1 \leq r_2)$ .

## 2. Постановка задачи

Для точек  $a_1, \dots, a_n$ , где  $n \geq 1$ ,  $a_i = (a_{i,1}, a_{i,2}) \in R^2$  при  $i=1, \dots, n$ , указать вершины  $b_1, \dots, b_m$  выпуклой оболочки  $\text{Conv}(a_1, \dots, a_n)$  в порядке их встречи при движении по ее границе. Заметим, что в общем случае  $\text{Conv}(a_1, \dots, a_n)$  будет многоугольником, а в вырожденных случаях может получиться отрезок или точка. В случае отрезка выходом решающего поставленную задачу алгоритма должны быть две являющиеся его концами точки, а в случае точки - сама эта точка.

Алгоритм построения  $\text{Conv}(a_1, \dots, a_n)$  необходимо распараллелить так, чтобы выпуклая оболочка строилась правильно для произвольного числа процессов, выполняющих ее построение.

### 3. Описание алгоритмов

#### 3.1. Построение выпуклой оболочки с помощью прохода Грэхема

Для решения задачи построения  $\text{Conv}(a_1, \dots, a_n)$  мы из точек  $a_1, \dots, a_n$  выберем точки с минимальной первой координатой, среди которых затем найдем точку  $c$ , имеющую минимальную вторую координату. Таким образом, точка  $c = \text{lexmin}(a_1, \dots, a_n)$  является лексикографическим минимумом точек  $a_1, \dots, a_n$  и поэтому представляет собой вершину выпуклой оболочки  $\text{Conv}(a_1, \dots, a_n)$ . Именно с нее мы и начнем обход границы против часовой стрелки, положив  $b_1=c$  и осуществив перед этим для удобства промежуточных вычислений параллельный перенос системы координат так, чтобы ее начало совпало с точкой  $c$ . После такого переноса на точках  $a_1, \dots, a_n$  удастся определить такой линейный порядок ( $\leq$ ), что для  $c_1, c_2 \in \{a_1-c, \dots, a_n-c\}$  имеет место  $c_1 \leq c_2$ , если либо  $\det(c_1, c_2) > 0$ , либо  $(\det(c_1, c_2) = 0) \& ((c_{1,1})^2 + (c_{1,2})^2) < ((c_{2,1})^2 + (c_{2,2})^2)$ .

Геометрический смысл такого упорядочения можно проиллюстрировать, если ввести полярную систему координат  $\varphi, r$  ( $-\pi < \varphi \leq \pi, r \geq 0$ ) с центром в точке  $c$  и далее положить, что  $c_1 \leq c_2$ , если  $(\varphi_1, r_1)$  лексикографически не превосходит  $(\varphi_2, r_2)$ , где числа  $\varphi_i, r_i$  являются полярными координатами точки  $c_i, i = 1, 2$ .

Таким образом,  $c_1 \leq c_2$ , если либо  $\varphi_1 < \varphi_2$ , либо  $(\varphi_1 = \varphi_2) \& (r_1 \leq r_2)$ . Как только линейный порядок на элементах (точках)  $a_1, \dots, a_n$  определен, немедленно можем воспользоваться сортировкой, для того чтобы отсортировать эти элементы по не убыванию в соответствии с введенным линейным порядком. После этого мы произведем за время  $O(n)$  просмотр отсортированного массива с целью получения итоговых точек  $b_1, \dots, b_m$  исходя из того условия, что точка  $b_{i+1}$  располагается строго слева от вектора, идущего из точки  $b_{i-1}$  в точку  $b_i$ , что эквивалентно требованию того, чтобы  $\det(b_i - b_{i-1}, b_{i+1} - b_i) > 0$ . Рассмотрим этот процесс чуть поподробнее.

Создаем стек и заносим туда две первые точки из нашего множества. Для каждой следующей точки  $z$ :

- 1) Читаем  $y$  - верхушку стека и  $x$  – предпоследний элемент стека.
- 2) Если  $z$  находится слева от  $xy$  ( $\det(x-y, z-x) > 0$ ), то добавляем  $z$  в стек
- 3) Если  $z$  находится не слева от  $xy$ , то удалить  $y$  из стека и вернуться на пункт 1) (если в стеке было  $\geq 3$  элементов) или удалить  $y$  из стека  $y$  и добавить туда  $z$  (если в стеке было 2 элемента)

Как итог, все элементы, находящиеся в стеке и будут вершинами выпуклой оболочки. Остается лишь выполнить параллельный перенос системы координат обратно в (0;0).

### 3.2. Быстрая сортировка

Быстрая сортировка относится к алгоритмам «разделяй и властвуй». Алгоритм состоит из трёх шагов:

1. Выбрать элемент из массива. Назовём его опорным.
2. Разбиение: перераспределение элементов в массиве таким образом, что элементы меньше опорного помещаются перед ним, а больше или равные после.
3. Рекурсивно применить первые два шага к двум подмассивам слева и справа от опорного элемента. Рекурсия не применяется к массиву, в котором только один элемент или отсутствуют элементы.

Для выбора опорного элемента и операции разбиения существуют разные подходы, влияющие на производительность алгоритма. Мы будем брать в качестве опорного элемента середину текущего подмассива.

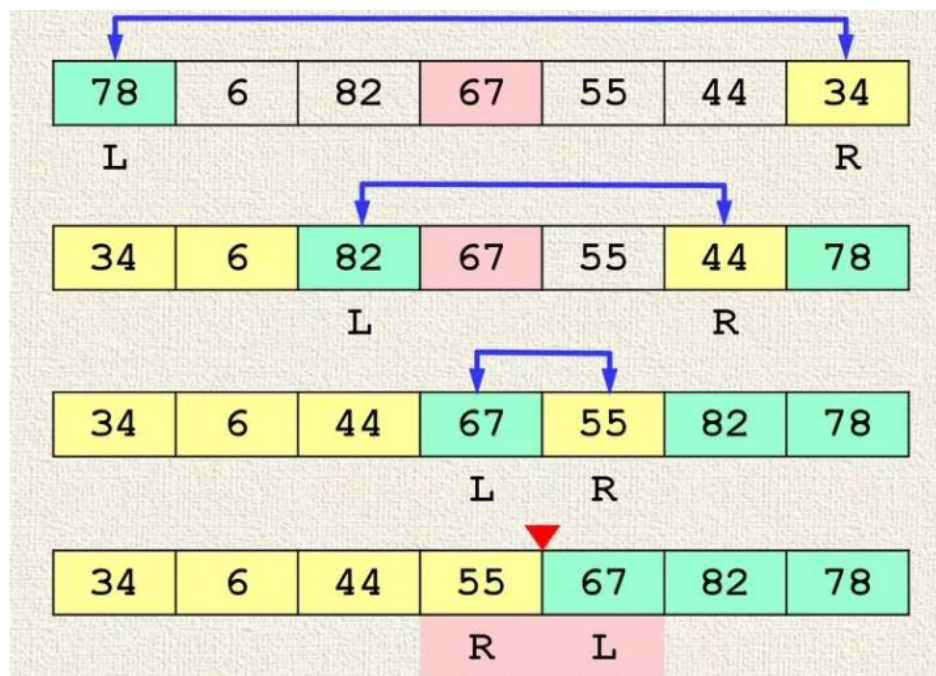


Рисунок 2 Быстрая сортировка, один проход

## 4. Схема распараллеливания

Организация параллельных вычислений происходит и при проведении подготовительных работ, и на моменте начала прохода Грэхема. Каждый процесс берет на себя некоторое количество точек ( $= \text{все число точек} / \text{количество процессов}$ ), высчитывает их полярные координаты, после чего они сливаются в общий массив и сортируются. Далее процессы берут точки (такое же их количество, как и до этого) из уже отсортированных и на их основе строят свою выпуклую оболочку. Алгоритм здесь в точности повторяет последовательную версию. Затем отправляют полученный результат на нулевой процесс, который производит формирование уже конечного результата проходя по пришедшим ему точкам и сопоставляя их с текущим результатом

## 5. Описание программной реализации

Помимо основной функции, которая производит построение выпуклой оболочки в программе имеется еще ряд методов, которые так или иначе необходимы для корректной работы всего алгоритма. В первую очередь, это случайная генерация заданного числа точек (функция `getRandomMas`). Она нужна для проверки правильности работы всего алгоритма и используется в тестах. Две функции (`SravnenieMore` и `SravnenieLess`) по сути являются перегруженными операторами сравнения и необходимы для сортировки точек в лексикографическом порядке. Следующий метод (`QuickSort`) как раз и отвечает за быструю сортировку. И последней вспомогательной функцией является нахождение определителя (`det`) для трех точек, это используется при проверке, находится ли третья точка слева от прямой, образованной первыми двумя точками или нет. И наконец, основной метод построения выпуклой оболочки (`ConvSort`). Именно эта функция и распараллеливалась для работы на нескольких процессах.



## **6. Подтверждение корректности**

Для подтверждения корректности работы программы были написаны 5 тестов с использованием библиотеки для модульного тестирования Google Testing Framework. 3 из них проверяют правильность работы при нестандартном размещении точек: когда они находятся на одной прямой, когда они размещены по сторонам одного прямоугольника и когда точка вообще одна. Еще один тест проверяет результат построения выпуклой оболочки при таком расположении точек, что ответ известен заранее. А последний генерирует случайные точки заданного количества и сравнивает последовательный алгоритм с параллельным. Все тесты проходятся успешно, что и является подтверждением корректности.

## 7. Эксперименты

Эксперименты проводились на ПК с следующими параметрами:

1. Операционная система: Windows 10 Домашняя
2. Процессор: Intel(R) Core™ i5-8250U CPU @ 1.60 GHz
3. Оперативная память: 4 Gb
4. Версия Visual Studio: 2017

В таблице 1 приведена зависимость времени работы алгоритма при разном числе процессов.

Количество элементов = 1 000 000.

Таблица 1. Время работы алгоритма в зависимости от числа процессов.

Количество процессов	Время работы последовательного алгоритма	Время работы параллельного алгоритма	Ускорение
1	0.307957	0.302119	1.019
2	0.303763	0.385126	0.7887
4	0.324456	0.661696	0.49
8	0.322574	1.11092	0.29

Исходя из этой таблицы можно сделать вывод, что программа работает не эффективно, причем, чем больше процессов выполняет программу, тем медленнее она работает. И это можно объяснить. Каждый процесс берет на себя какую-то часть точек и строит на их основе свою выпуклую оболочку, что несколько ускоряет работу конкретно этой части алгоритма. Но при этом, нулевой процесс должен сопоставить эти результаты с тем, что вычислил сам и исходя из этого достроить правильную выпуклую оболочку всего множества точек. По сути, нулевой процесс переделывает часть работы других процессов, чтобы получился правильный результат, а это отнимает больше времени, чем удастся выиграть, деля изначальное множество точек на куски меньшего размера. И, соответственно, чем больше процессов, тем больше кусков необходимо сопоставлять нулевому процессу.

## 8. Заключение

Эта лабораторная работа позволила мне лучше разобраться в самом алгоритме построения выпуклой оболочки с математической точки зрения, а также понять, как правильно интерпретировать его в виде кода.

В данной работе мне удалось реализовать алгоритм построения выпуклой оболочки  $n$  точек на плоскости с использованием прохода Грэхема. А кроме этого, удалось распараллелить его для успешного построения выпуклой оболочки на любом количестве процессов. Быстрая сортировка используется из-за того, что в среднем она выдает хороший показатель скорости работы ( $O(n \cdot \log(n))$ ), а также ее достаточно легко доработать для сравнения в лексикографическом порядке.

## 9. Литература

1. Груздев Д. В., Таланов В. А. Алгоритмы и структуры данных (лабораторные работы):  
[[https://vk.com/doc51644906\\_515702336?hash=fc61c591076938632c&dl=0b9843bdc392de49ac](https://vk.com/doc51644906_515702336?hash=fc61c591076938632c&dl=0b9843bdc392de49ac)], 2004.
2. Препарата Ф., Шеймос М. Вычислительная геометрия: Введение, 1989
3. Википедия: свободная электронная энциклопедия на русском языке:  
[https://ru.wikipedia.org/wiki/Быстрая\\_сортировка](https://ru.wikipedia.org/wiki/Быстрая_сортировка)

## 10. Приложение

### 10.1. Convex\_Hull\_Graham.h

```
// Copyright 2019 Silenko Dmitrii
#ifndef
MODULES_TASK_3_SILENKO_D_CONVEX_HULL_GRAHAM_CONVEX_HULL_GRAH
AM_H_
#define
MODULES_TASK_3_SILENKO_D_CONVEX_HULL_GRAHAM_CONVEX_HULL_GRAH
AM_H_

#include <stack>

double** getRandomMas(int count);

bool SravnenieMore(int num, double* _mid, double* fi, double* r);
bool SravnenieLess(int num, double* _mid, double* fi, double* r);

double** QuickSort(double** mas, int first, int last, double* fi, double* r);

double det(double* p1, double* p2, double* p3, int s);
std::stack<double*> ConvSort(double** mas, const int count);

#endif //
MODULES_TASK_3_SILENKO_D_CONVEX_HULL_GRAHAM_CONVEX_HULL_GRAH
AM_H_
```

### 10.2. Convex\_Hull\_Graham.cpp

```
// Copyright 2019 Silenko Dmitrii
```

```
#include <mpi.h>
#include <iostream>
#include <random>
#include <cmath>
```

```
#include <stack>
#include <stdexcept>
#include "../modules/task_3/silenko_d_Convex_Hull_Graham/Convex_Hull_Graham.h"
```

```
double** getRandomMas(int count) {
    if (count <= 0)
        throw "Wrong count";
    double** mas = new double*[count];
    for (int i = 0; i < count; i++)
        mas[i] = new double[2];
    std::mt19937 seed;
    for (int i = 0; i < count; i++) {
        for (int j = 0; j < 2; j++) {
            mas[i][j] = seed() % 100;
        }
    }
    return mas;
}
```

```
bool SravnenieMore(int num, double* _mid, double* fi, double* r) {
    if (fi[num] > _mid[0]) {
        return true;
    } else if (fi[num] == _mid[0]) {
        if (r[num] > _mid[1])
            return true;
    }
    return false;
}
```

```
bool SravnenieLess(int num, double* _mid, double* fi, double* r) {
    if (fi[num] < _mid[0]) {
        return true;
    } else if (fi[num] == _mid[0]) {
        if (r[num] < _mid[1])
```

```

    return true;
}
return false;
}

double** QuickSort(double** mas, int first, int last, double* fi, double* r) {
    double* mid = new double[2];
    double tmp;
    int f = first, l = last;
    mid[0] = fi[(f + l) / 2];
    mid[1] = r[(f + l) / 2];
    do {
        while (SravnenieLess(f, mid, fi, r))
            f++;
        while (SravnenieMore(l, mid, fi, r))
            l--;

        if (f <= l) {
            tmp = r[f];
            r[f] = r[l];
            r[l] = tmp;
            tmp = fi[f];
            fi[f] = fi[l];
            fi[l] = tmp;

            tmp = mas[f][0];
            mas[f][0] = mas[l][0];
            mas[l][0] = tmp;
            tmp = mas[f][1];
            mas[f][1] = mas[l][1];
            mas[l][1] = tmp;

            f++;
            l--;

```

```

    }
} while (f < l);
if (first < l)
    QuickSort(mas, first, l, fi, r);
if (f < last)
    QuickSort(mas, f, last, fi, r);
return mas;
}

double det(double* p1, double* p2, double* p3, int size) {
    double diag1 = (p1[0] - p2[0]) * (p3[1] - p1[1]);
    double diag2 = (p3[0] - p1[0]) * (p1[1] - p2[1]);
    return (diag1 - diag2);
}

std::stack<double*> ConvSort(double** mas, const int count) {
    std::stack<double*> res;
    std::stack<double*> prom_res;
    if (count == 1) {
        res.push(mas[0]);
    } else if (count == 2) {
        res.push(mas[0]);
        res.push(mas[1]);
    } else {
        int size, rank;
        MPI_Comm_size(MPI_COMM_WORLD, &size);
        MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &rank);
        MPI_Status status;
        int delta;
        int ost;
        int f = 0;
        ost = count % size;

        if ((count < size) || (count / size < 3)) {

```



```

    ost = 0;
    f = -1;
    size = 1;
}

delta = count / size;

double* c = new double[2];
c[0] = mas[0][0];
c[1] = mas[0][1];
int m = 0;

for (int i = 1; i < count; i++) {
    if (mas[i][0] < c[0]) {
        c[0] = mas[i][0];
        c[1] = mas[i][1];
        m = i;
    } else {
        if (mas[i][0] == c[0]) {
            if (mas[i][1] < c[1]) {
                c[0] = mas[i][0];
                c[1] = mas[i][1];
                m = i;
            }
        }
    }
}

double* r = new double[count];
double* fi = new double[count];
double* tmp = mas[0];
mas[0] = mas[m];
mas[m] = tmp;
m = 0;

```

```

for (int i = 1; i < count; i++)
    for (int j = 0; j < 2; j++)
        mas[i][j] = mas[i][j] - c[j];

if (rank == 0) {
    for (int i = 1; i < delta + ost; i++) {
        r[i] = pow((mas[i][0] * mas[i][0]) + (mas[i][1] * mas[i][1]), 0.5);
        fi[i] = atan(mas[i][1] / mas[i][0]);
    }
} else {
    if (f == 0) {
        for (int i = delta*rank+ost; i < delta*rank + delta + ost; i++) {
            r[i] = pow((mas[i][0] * mas[i][0]) + (mas[i][1] * mas[i][1]), 0.5);
            fi[i] = atan(mas[i][1] / mas[i][0]);
        }
    }
}

if (size > 1) {
    MPI_Bcast(&r[1], delta + ost - 1, MPI_DOUBLE, 0, MPI_COMM_WORLD);
    MPI_Bcast(&fi[1], delta + ost - 1, MPI_DOUBLE, 0, MPI_COMM_WORLD);
}

for (int i = 1; i < size; i++) {
    MPI_Bcast(&fi[delta * i + ost], delta, MPI_DOUBLE, i, MPI_COMM_WORLD);
    MPI_Bcast(&r[delta*i + ost], delta, MPI_DOUBLE, i, MPI_COMM_WORLD);
}

mas[0][0] = 0;
mas[0][1] = 0;
MPI_Barrier(MPI_COMM_WORLD);

QuickSort(mas, 1, count - 1, fi, r);

```

```

if (rank == 0) {
    prom_res.push(mas[0]);
    prom_res.push(mas[1]);
    for (int i = 2; i < delta + ost; i++) {
        double* last;
        double* beforelast;
        while (1) {
            last = prom_res.top();
            prom_res.pop();
            beforelast = prom_res.top();
            prom_res.push(last);

            double d = det(last, beforelast, mas[i], size);
            if (d > 0) {
                prom_res.push(mas[i]);
                break;
            } else {
                if (prom_res.size() >= 3) {
                    prom_res.pop();
                } else {
                    prom_res.pop();
                    prom_res.push(mas[i]);
                    break;
                }
            }
        }
    }
    if (f == 0) {
        int s;
        for (int i = 1; i < size; i++) {
            MPI_Recv(&s, 1, MPI_INT, i, 0, MPI_COMM_WORLD, &status);
            double* buf = new double[2 * s];
            MPI_Recv(&buf[0], 2 * s, MPI_DOUBLE, i, 9, MPI_COMM_WORLD, &status);

```

```

double* last;
double* beforelast;
int k = 1;
int flag = 0;
for (int j = 0; j < s; j++) {
    while (1) {
        last = prom_res.top();
        prom_res.pop();
        beforelast = prom_res.top();
        prom_res.push(last);
        double* tt = new double[2];
        tt[0] = buf[2 * s - (k + 1)];
        tt[1] = buf[2 * s - k];
        double d = det(last, beforelast, tt, size);
        if (d > 0) {
            flag++;
            prom_res.push(tt);
            break;
        } else {
            if (prom_res.size() >= 3) {
                if (flag > 0)
                    flag--;
                prom_res.pop();
            } else {
                flag++;
                prom_res.pop();
                prom_res.push(tt);
                break;
            }
        }
        delete[] tt;
    }
    k += 2;
    if (flag >= 2)

```

```

        break;
    }
    for (int j = 2 * s - k; j > 0; j -= 2) {
        double* tt = new double[2];
        tt[0] = buf[j - 1];
        tt[1] = buf[j];
        prom_res.push(tt);
    }
}

int s = prom_res.size();
for (int i = 0; i < s; i++) {
    double* temp = prom_res.top();
    temp[0] += c[0];
    temp[1] += c[1];
    res.push(temp);
    prom_res.pop();
    temp = NULL;
}
} else {
    if (f == 0) {
        prom_res.push(mas[delta*rank + ost]);
        prom_res.push(mas[delta*rank + ost + 1]);
        for (int i = delta * rank + ost + 2; i < delta*rank + ost + delta; i++) {
            double* last;
            double* beforelast;
            while (1) {
                last = prom_res.top();
                prom_res.pop();
                beforelast = prom_res.top();
                prom_res.push(last);

                double d = det(last, beforelast, mas[i], 1);
            }
        }
    }
}

```

```

    if (d > 0) {
        prom_res.push(mas[i]);
        break;
    } else {
        if (prom_res.size() >= 3) {
            prom_res.pop();
        } else {
            prom_res.pop();
            prom_res.push(mas[i]);
            break;
        }
    }
}

int s = prom_res.size();
MPI_Send(&s, 1, MPI_INT, 0, 0, MPI_COMM_WORLD);
double* buf = new double[2 * prom_res.size()];
for (int i = 0; i < 2 * s; i += 2) {
    tmp = prom_res.top();
    prom_res.pop();
    buf[i] = tmp[0];
    buf[i + 1] = tmp[1];
}
MPI_Send(&buf[0], 2 * s, MPI_DOUBLE, 0, 9, MPI_COMM_WORLD);
}
}
}
return res;
}

```

### 10.3. main.cpp

// Copyright 2019 Silenko Dmitrii

```
#include <gtest-mpi-listener.hpp>
```

```

#include <gtest/gtest.h>
#include <math.h>
#include <stack>
#include "../modules/task_3/silenko_d_Convex_Hull_Graham/Convex_Hull_Graham.h"

TEST(Convex_Hull_Graham_mpi, test_on_one_point) {
    double** mas = new double*[1];
    for (int i = 0; i < 1; i++)
        mas[i] = new double[2];
    mas[0][0] = 1;
    mas[0][1] = 1;

    std::stack<double*> res;
    std::stack<double*> result;
    double* tmp = new double[2];
    tmp[0] = 1;
    tmp[1] = 1;
    result.push(tmp);

    res = ConvSort(mas, 1);
    int rank;
    MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &rank);
    if (rank == 0) {
        for (int i = 0; i < 1; i++) {
            tmp = res.top();
            double * tmp2 = result.top();
            for (int j = 0; j < 2; j++)
                EXPECT_EQ(tmp[j], tmp2[j]);
            res.pop();
            result.pop();
        }
    }
    delete[] tmp;
}

```

```

TEST(Convex_Hull_Graham_mpi, test_on_my_points) {
    double** mas = new double*[10];
    for (int i = 0; i < 10; i++)
        mas[i] = new double[2];
    mas[0][0] = -2;
    mas[0][1] = 1;
    mas[1][0] = -1;
    mas[1][1] = 3;
    mas[2][0] = -1;
    mas[2][1] = -3;
    mas[3][0] = 0;
    mas[3][1] = 0;
    mas[4][0] = 0;
    mas[4][1] = 4;
    mas[5][0] = 2;
    mas[5][1] = -2;
    mas[6][0] = 4;
    mas[6][1] = 4;
    mas[7][0] = 6;
    mas[7][1] = 3;
    mas[8][0] = 6;
    mas[8][1] = -3;
    mas[9][0] = 8;
    mas[9][1] = 1;

    std::stack<double*> res;
    std::stack<double*> result;
    double* tmp = new double[2];
    tmp[0] = -1;
    tmp[1] = 3;
    result.push(tmp);
    double* tmp0 = new double[2];
    tmp0[0] = 0;

```



```

tmp0[1] = 4;
result.push(tmp0);
double* tmp9 = new double[2];
tmp9[0] = 4;
tmp9[1] = 4;
result.push(tmp9);
double* tmp8 = new double[2];
tmp8[0] = 6;
tmp8[1] = 3;
result.push(tmp8);
double* tmp7 = new double[2];
tmp7[0] = 8;
tmp7[1] = 1;
result.push(tmp7);
double* tmp6 = new double[2];
tmp6[0] = 6;
tmp6[1] = -3;
result.push(tmp6);
double* tmp5 = new double[2];
tmp5[0] = -1;
tmp5[1] = -3;
result.push(tmp5);
double* tmp4 = new double[2];
tmp4[0] = -2;
tmp4[1] = 1;
result.push(tmp4);

res = ConvSort(mas, 10);
int rank;
MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &rank);

if (rank == 0) {
    int s = result.size();
    for (int i = 0; i < s; i++) {

```

```

    tmp = res.top();
    double* tmp2 = result.top();
    for (int j = 0; j < 2; j++)
        EXPECT_EQ(tmp[j], tmp2[j]);
    res.pop();
    result.pop();
}
}
delete[] tmp;
delete[] tmp8;
delete[] tmp0;
delete[] tmp9;
delete[] tmp7;
delete[] tmp6;
delete[] tmp5;
delete[] tmp4;
}

TEST(Convex_Hull_Graham_mpi, test_on_my_points_1) {
    double** mas = new double*[10];
    for (int i = 0; i < 10; i++)
        mas[i] = new double[2];
    mas[0][0] = -3;
    mas[0][1] = 3;
    mas[1][0] = 0;
    mas[1][1] = 3;
    mas[2][0] = 0;
    mas[2][1] = -1;
    mas[3][0] = -3;
    mas[3][1] = 1;
    mas[4][0] = 4;
    mas[4][1] = 3;
    mas[5][0] = 5;
    mas[5][1] = -1;

```

```
mas[6][0] = -3;
mas[6][1] = -1;
mas[7][0] = 2;
mas[7][1] = 3;
mas[8][0] = 5;
mas[8][1] = 2;
mas[9][0] = 2;
mas[9][1] = -1;
```

```
std::stack<double*> res;
std::stack<double*> result;
double* tmp = new double[2];
tmp[0] = -3;
tmp[1] = 3;
result.push(tmp);
double* tmp0 = new double[2];
tmp0[0] = 4;
tmp0[1] = 3;
result.push(tmp0);
double* tmp9 = new double[2];
tmp9[0] = 5;
tmp9[1] = 2;
result.push(tmp9);
double* tmp8 = new double[2];
tmp8[0] = 5;
tmp8[1] = -1;
result.push(tmp8);
double* tmp7 = new double[2];
tmp7[0] = -3;
tmp7[1] = -1;
result.push(tmp7);

res = ConvSort(mas, 10);
int rank;
```

```
MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &rank);
```

```
if (rank == 0) {  
    int s = result.size();  
    for (int i = 0; i < s; i++) {  
        tmp = res.top();  
        double* tmp2 = result.top();  
        for (int j = 0; j < 2; j++)  
            EXPECT_EQ(tmp[j], tmp2[j]);  
        res.pop();  
        result.pop();  
    }  
}  
delete[] tmp;  
delete[] tmp8;  
delete[] tmp0;  
delete[] tmp9;  
delete[] tmp7;  
}
```

```
TEST(Convex_Hull_Graham_mpi, test_on_one_line) {  
    double** mas = new double*[12];  
    for (int i = 0; i < 12; i++)  
        mas[i] = new double[2];  
    mas[0][0] = -1;  
    mas[0][1] = 0;  
    mas[1][0] = 3;  
    mas[1][1] = 0;  
    mas[2][0] = 5.5;  
    mas[2][1] = 0;  
    mas[3][0] = -2.5;  
    mas[3][1] = 0;  
    mas[4][0] = -7;  
    mas[4][1] = 0;
```

```

mas[5][0] = 19;
mas[5][1] = 0;
mas[6][0] = 1;
mas[6][1] = 0;
mas[7][0] = -25;
mas[7][1] = 0;
mas[8][0] = 9;
mas[8][1] = 0;
mas[9][0] = 25;
mas[9][1] = 0;
mas[10][0] = 6;
mas[10][1] = 0;
mas[11][0] = 17;
mas[11][1] = 0;

```

```

std::stack<double*> res;
std::stack<double*> result;
double* tmp = new double[2];
tmp[0] = 25;
tmp[1] = 0;
result.push(tmp);
double* tmp0 = new double[2];
tmp0[0] = -25;
tmp0[1] = 0;
result.push(tmp0);

```

```

res = ConvSort(mas, 12);
int rank;
MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &rank);
if (rank == 0) {
    int s = result.size();
    for (int i = 0; i < s; i++) {
        tmp = res.top();
        double * tmp2 = result.top();
    }
}

```

```

    for (int j = 0; j < 2; j++)
        EXPECT_EQ(tmp[j], tmp2[j]);
    res.pop();
    result.pop();
}
}
delete[] tmp;
delete[] tmp0;
}

TEST(Convex_Hull_Graham_mpi, test_on_my_random_points) {
    int count = 1000000;
    double** mas = new double*[count];
    for (int i = 0; i < count; i++)
        mas[i] = new double[2];
    mas = getRandomMas(count);
    double** newmas = new double*[count];
    for (int i = 0; i < count; i++) {
        newmas[i] = new double[2];
        for (int j = 0; j < 2; j++)
            newmas[i][j] = mas[i][j];
    }

    std::stack<double*> res;
    std::stack<double*> tmp_result;
    std::stack<double*> result;
    double start_solo = 0;
    double end_solo = 0;
    double* tmp = NULL;
    int rank;
    MPI_Comm_rank(MPI_COMM_WORLD, &rank);

    MPI_Barrier(MPI_COMM_WORLD);
    if (rank == 0) {

```

```

start_solo = MPI_Wtime();
double* c = new double[2];
c[0] = mas[0][0];
c[1] = mas[0][1];
int m = 0;

for (int i = 1; i < count; i++) {
    if (mas[i][0] < c[0]) {
        c[0] = mas[i][0];
        c[1] = mas[i][1];
        m = i;
    } else {
        if (mas[i][0] == c[0]) {
            if (mas[i][1] < c[1]) {
                c[0] = mas[i][0];
                c[1] = mas[i][1];
                m = i;
            }
        }
    }
}

tmp = mas[0];
mas[0] = mas[m];
mas[m] = tmp;
m = 0;

for (int i = 1; i < count; i++)
    for (int j = 0; j < 2; j++)
        mas[i][j] = mas[i][j] - c[j];
mas[0][0] = 0;
mas[0][1] = 0;

double* r = new double[count];
double* fi = new double[count];
r[0] = 0;

```

```

fi[0] = 0;
for (int i = 1; i < count; i++) {
    r[i] = pow((mas[i][0] * mas[i][0]) + (mas[i][1] * mas[i][1]), 0.5);
    fi[i] = atan(mas[i][1] / mas[i][0]);
}

```

```

QuickSort(mas, 1, count - 1, fi, r);

```

```

tmp_result.push(mas[0]);
tmp_result.push(mas[1]);
for (int i = 2; i < count; i++) {
    double* last;
    double* beforelast;
    while (1) {
        last = tmp_result.top();
        tmp_result.pop();
        beforelast = tmp_result.top();
        tmp_result.push(last);

        double d = det(last, beforelast, mas[i], 1);
        if (d > 0) {
            tmp_result.push(mas[i]);
            break;
        } else {
            if (tmp_result.size() >= 3) {
                tmp_result.pop();
            } else {
                tmp_result.pop();
                tmp_result.push(mas[i]);
                break;
            }
        }
    }
}
}

```



```

int s = tmp_result.size();
for (int i = 0; i < s; i++) {
    double* temp = tmp_result.top();
    temp[0] += c[0];
    temp[1] += c[1];
    result.push(temp);
    tmp_result.pop();
}
end_solo = MPI_Wtime();
}

MPI_Barrier(MPI_COMM_WORLD);

double start = MPI_Wtime();
res = ConvSort(newmas, count);
double end = MPI_Wtime();

if (rank == 0) {
    std::cout << "Runtime solo = " << end_solo - start_solo << "\n";
    std::cout << "Runtime multi = " << end - start << "\n";
    int s = result.size();
    for (int i = 0; i < s; i++) {
        tmp = res.top();
        double * tmp2 = result.top();
        for (int j = 0; j < 2; j++)
            EXPECT_EQ(tmp[j], tmp2[j]);
        res.pop();
        result.pop();
    }
}
delete[] tmp;
}

```

```

int main(int argc, char** argv) {
    ::testing::InitGoogleTest(&argc, argv);
    MPI_Init(&argc, &argv);

    ::testing::AddGlobalTestEnvironment(new GTestMPIListener::MPIEnvironment);
    ::testing::TestEventListeners& listeners =
        ::testing::UnitTest::GetInstance()->listeners();

    listeners.Release(listeners.default_result_printer());
    listeners.Release(listeners.default_xml_generator());

    listeners.Append(new GTestMPIListener::MPIMinimalistPrinter);

    return RUN_ALL_TESTS();
}

```