Computación de Altas Prestaciones-2022-23 Sesión 2

Computación de Altas Prestaciones

- Operaciones vectoriales y matriciales básicas:
- 1) Notación MATLAB
- 2) Repaso de operaciones básicas, matriciales y vectoriales.
- 3) Producto matriz por matriz; diferentes versiones.



Escalares, Vectores y Matrices: Notación

- Escalares: suelen representarse por letras griegas o con subíndices.
- Vectores: suelen representarse con letras latinas minúsculas

$$a \in \mathbb{R}^n$$
 o $a \in \mathbb{R}^{n \times 1}$
$$a = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}; \qquad b^T = (b_1 \quad b_2 \quad \cdots \quad b_n)$$



Notación

Notación para matrices:

$$A \in \Re^{m \times n} \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \cdots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \cdots & a_{2,n} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m,1} & a_{m,2} & \cdots & a_{m,m} \end{pmatrix}, \ a_{i,j} \in \Re,$$

Notación para vectores:

$$v \in \mathbb{R}^m \leftrightarrow v = egin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix}, v_i \in \mathbb{R}$$

Por defecto se supone que los vectores son COLUMNA



Notación ':', vectores(Matlab)

- ejemplo:1:5 es equivalente al vector [1 2 3 4 5].
- ejemplo:
 0.2:0.2:1.2 es [0.2 0.4 0.6 0.8 1.0 1.2].
- ejemplo:
 5:-1:1 es [5 4 3 2 1].
- También vimos en el seminario 1 como usarlo en programación, para los bucles

Notación ':', Submatrices

- También sirve para referenciar submatrices o segmentos de vector:
 - ejemplo: A(1:4,3) Es el vector columna formado por las cuatro primeras entradas de la tercera columna de la matriz A.
 - ejemplo: A(:,3)
 Es el vector columna
 formado por la tercera columna de la matriz A.
 - ejemplo: A(:,[2 4]) Son las columna 2 y 4 de la matriz A.
- Estas expresiones pueden usarse en ambos lados de una asignación.

Notación ':', Submatrices

Sea la matriz A:

```
>> A = [1:4;5:8;9:12;13:16];
```

La submatriz A([2 4],2:4) es la siguiente:



CAP-MUIInf

Coste de operaciones matriciales

Para el cálculo del coste de algoritmos matriciales se suele usar como unidad el número de FLOPS: (Floating Points operations) {+,-,*,/}



◆ Tiempo de ejecución de un Flop:

Tiempo que tarda en ejecutarse, por término medio, una operación elemental en un computador

- Depende de:
 - ◆El computador
 - ◆El algoritmo
 - ◆La implementación
- Construyendo algoritmos de coste determinado (test Linpack)podemos evaluar la velocidad de un computador (número de flops/unidad de tiempo)



Operaciones vectoriales básicas

Operaciones Vectoriales Básicas: $(\alpha \in \Re, x,y,z \in \Re^n)$, involucrando sólo vectores y escalares:

- -Multiplicación escalar-vector: $z = \alpha x \quad (z_i = \alpha x_i)$
- -Suma de vectores: z=y+x ($z_i=y_i+x_i$)
- -Producto escalar (Producto interno): $\alpha = y^t x$

$$\rightarrow \alpha = \sum_{i=1}^{n} x_i y_i$$



Operaciones vectoriales básicas

```
Algoritmo para Producto interno: (\alpha \in \Re, x, y \in \Re^n) \alpha = 0 for i=1:n \alpha = x_i^* y_i + \alpha end
```

Multiplicación vectorial o de Hadamard: z=y.*x

$$(z_i = y_i \cdot x_i)$$



Operaciones vectoriales básicas

-Saxpy (scalar a x plus y):
$$y = ax + y$$
 ($y_i = ax_i + y_i$)
for $i = 1:n$
 $y_i = \alpha^* x_i + y_i$
end

¿Cuál es el coste de estas operaciones?



Multiplicación Matriz-vector (Gaxpy): $x \in \Re^n$, $y \in \Re^m$, $A \in \Re^{m \times n}$

$$y=A*x;$$

En formato de Actualización: y=Ax+y

$$y_i = \sum_{j=1}^{n} A_{i,j} x_j + y_i; \quad i = 1, \dots, m$$

Se puede considerar como "saxpy" generalizado o "gaxpy".



Dos versiones:

1) Componente a componente o "Gaxpy" por filas

```
for i=1:m

for j=1:n

y_i=y_i+A_{i,j}*x_j

end

end
```



Segunda versión: por columnas

```
for j=1:n

for i=1:m

y_i=y_i+A_{i,j}*x_j

end

end
```



Operaciones Matriciales Básicas: Producto Matriz-Vector

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 5 \\ 4 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 7 \\ 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \cdot 7 + 2 \cdot 8 \\ 3 \cdot 7 + 5 \cdot 8 \\ 4 \cdot 7 + 6 \cdot 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix} \cdot 7 + \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} \cdot 8 = \begin{pmatrix} 23 \\ 61 \\ 76 \end{pmatrix}$$
Por filas

Por columnas

¿Cuál sería más eficiente?



Aplicación de la notación "Dos Puntos" al Gaxpy

Por filas

```
for i=1:m
y(i)=y(i)+A(;,i)*x
end
```

Producto interno

Por columnas

for
$$j=1:m$$

 $y=y+x(j)*A(j,:)$
end

Saxpy



Producto Externo: x · y^T

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} (4 \quad 5) = \begin{pmatrix} 4 & 5 \\ 8 & 10 \\ 12 & 15 \end{pmatrix}$$

```
En forma de Update A=A+xy^T:

for i=1:m

for j=1:n

A(i,j)=A(i,j)+x(i)*y(j)
end
end
```

Tambien tiene versión por columnas



Producto de Matrices: C=A-B+C

$$A \in \mathbb{R}^{m,p}$$
, $B \in \mathbb{R}^{p,n}$, $C \in \mathbb{R}^{m,n}$;
 $C=C+A\cdot B \leftrightarrow c_{i,j} = c_{i,j} + \sum_{k=1}^{p} a_{i,k} b_{k,j}$

Recordemos que para poder hacer el producto de dos matrices, el número de columnas de la primera matriz debe ser igual al número de filas de la segunda matriz



- El producto escalar de dos vectores es también un producto matricial
- El Gaxpy o producto matriz por vector también es un producto de matrices
- El producto externo (vector por vector, pero con resultado una matriz) también es un producto de matrices

¿Cuál es el coste en flops de esta operación?

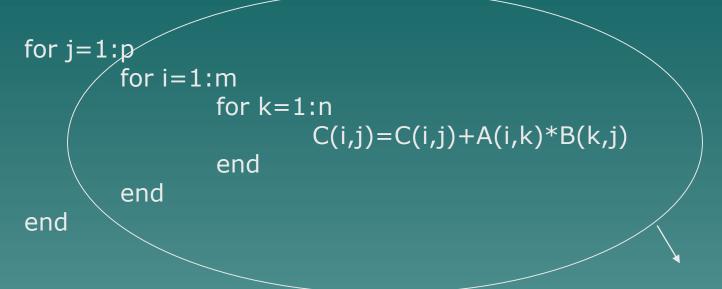


Producto de Matrices: C=A-B+C

$$A \in \mathfrak{R}^{m \times n}, B \in \mathfrak{R}^{n \times p}, C \in \mathfrak{R}^{m \times p}; \quad C = C + A \cdot B \leftrightarrow c_{i,j} = c_{i,j} + \sum_{k=1}^{n} a_{i,k} b_{k,j}$$
 for i=1:m for k=1:n
$$C(i,j) = C(i,j) + A(i,k) * B(k,j)$$
 end end end

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 7 & 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \cdot 5 + 2 \cdot 7 & 1 \cdot 6 + 2 \cdot 8 \\ 3 \cdot 5 + 4 \cdot 7 & 3 \cdot 6 + 4 \cdot 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 19 & 22 \\ 43 & 50 \end{pmatrix}$$





$$C(:,1) = C(:,1) + A * B(:,1)$$
 Producto Matriz vector

$$C(:,2) = C(:,2) + A * B(:,2)$$

. . .

La columna i-ésima de la matriz C se puede obtener como producto de la matriz A por la columna i-ésima de B



$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 7 & 8 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 6 \\ 8 \end{pmatrix} \end{bmatrix} = \cdots$$

El producto matriz-vector (gaxpy) se puede expresar por filas (basado en producto escalar) o por columnas (basado en saxpy):



$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 7 & 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} + 7 \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \end{bmatrix}, \quad 6 \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} + 8 \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \end{bmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 19 & 22 \\ 43 & 50 \end{pmatrix}$$

```
for j=1:p
for k=1:m
C(i,j)=C(i,j)+A(i,k)*B(k,j)
end
end
c(i,j)=C(i,j)+A(i,k)*B(k,j)
c(i,j)=C(i,j)+A(i,k)*B(k,j)
```

DSI/C
DEPARTAMENTO DE SISTEMAS
INFORMATICOS Y COMPUTACIÓN

Pregunta 1: ¿Cuántas versiones del producto matriz por matriz podemos construir ? ¿Tienen todas el mismo coste?

Pregunta 2: ¿Cuál es la operación interna que se realiza en cada versión?

Pregunta 3: ¿Cómo se accede a cada matriz en el bucle mas interno de cada versión? Si la matriz se almacena internamente por filas, ¿Cuál o cuales serán las versiones más eficientes?

Versión kij:

El producto A·B se puede considerar como la suma de **n** productos externos

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 7 & 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} (5 & 6) + \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} (7 & 8) = \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 15 & 18 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 14 & 16 \\ 28 & 32 \end{pmatrix}$$



Operaciones Matriciales Básicas "Nivel" de cada operación

	Cuantos datos?	Cuantos flops?	Nivel
Saxpy o Prod. int	O(n)	O(n)	Nivel 1
Gaxpy	O(n ²)	O(n²)	Nivel 2
Producto de Matrices	O(n²)	O(n³)	Nivel 3



Operaciones Matriciales Básicas "OverWriting"

Overwriting: Devolver el resultado de un cálculo (o subrutina) sobreescribiendo alguno de los argumentos de entrada

- -Ventajas:
- 1) Menos Memoria
- 2) Posiblemente, menos accesos a memoria: Mas rápido
 - -Desventajas: Puede ser necesario espacio "extra" de trabajo

Ejemplo: Producto Matriz-Matriz C=A·B+C, versión **jki**, suponiendo que las tres matrices son del mismo tamaño, n*n; Deseamos que la matriz de entrada **B** sea sobre-escrita con la de salida, **C**.

Operaciones Matriciales Básicas "OverWriting"

```
for j=1:n

for k=1:n

B(:,j)=B(:,j)+A(:,k)*B(k,j)

end
```

NO



Operaciones Matriciales Básicas "OverWriting"

Hace falta "espacio de trabajo" (workspace) para guardar la j-ésima columna de B hasta que sea "seguro" sobreescribirla

El espacio de trabajo en este caso es de dimensión **n**, mucho más pequeño que la matriz C.

