

《算法设计与分析》期末考试试题(助教可控部分)

单项选择题 (3*10分)

简答题 (8*5分)

算法题 (15*2分)

1. 概率算法部分

1.0 几个基本概念

1.0.1 期望时间和平均时间的区别

确定算法的平均执行时间：输入规模一定的所有输入实例是等概率出现时，算法的平均执行时间

概率算法的期望执行时间：反复解同一个输入实例所花的平均执行时间

概率算法的平均期望时间：所有输入实例上平均的期望执行时间

概率算法的最坏期望时间：最坏的输入实例上的期望执行时间

1.0.2 Uniform 函数

在 x 中随机，均匀和独立地取一个元素的算法：

```
ModularExponent(a, j, p){
    //求方幂模  $s=a^j \bmod p$ , 注意先求  $a^j$  可能会溢出
     $s \leftarrow 1$ ;
    while  $j>0$  do {
        if ( $j$  is odd)  $s \leftarrow s \cdot a \bmod p$ ;
         $a \leftarrow a^2 \bmod p$ ;
         $j \leftarrow j \div 2$ ;
    }
    return  $s$ ;
}

Draw (a, p) {
    // 在  $x$  中随机取一元素
     $j \leftarrow \text{uniform}(1..p-1)$ ;
    return ModularExponent(a, j, p); // 在  $x$  中随机取一元素
}
```

1.1 概率算法的分类

1.1.1 数字算法

主要用于找到一个数字问题的近似解

使用的理由

现实世界中的问题在原理上可能就不存在精确解,例如,实验数据本身就是近似的,一个无理数在计算机中只能近似地表示

精确解存在但无法在可行的时间内求得,有时答案是以置信区间的形式给出的

1.1.2 Monte Carlo 算法

特点: MC 算法总是给出一个答案,但该答案未必正确,成功(即答案是正确的)的概率正比于算法执行的时间

缺点: 一般不能有效地确定算法的答案是否正确

1.1.3 Las Vegas 算法

LV 算法绝不返回错误的答案。

特点: 获得的答案必定正确,但有时它仍根本就找不到答案。

和 MC 算法一样，成功的概率亦随算法执行时间增加而增加。无论输入何种实例，只要算法在该实例上运行足够的次数，则算法失败的概率就任意小。

1.1.4 Sherwood 算法

Sherwood 算法总是给出正确的答案。

当某些确定算法解决一个特殊问题平均的时间比最坏时间快得多时，我们可以使用 Sherwood 算法来减少，甚至是消除好的和坏的实例之间的差别。

1.2 算法的实现方式

1.2.1 数字算法

1.2.1.1 HitorMiss 算法计算积分（面积法）

```
HitorMiss (f, n) {  
    k  $\leftarrow$  0;  
    for i  $\leftarrow$  1 to n do {  
        x  $\leftarrow$  uniform(0, 1);  
        y  $\leftarrow$  uniform(0, 1);  
        if f(x,y)在满足的面积内 then k++;  
    }  
    return k/n;  
}
```

1.2.1.2 Crude 算法计算积分（积分化求平均值法）

```
Crude (f, n, a, b) {  
    sum  $\leftarrow$  0;  
    for i  $\leftarrow$  1 to n do {  
        x  $\leftarrow$  uniform(a, b);  
        sum  $\leftarrow$  sum + f(x);  
    }  
    return (b-a)sum/n;}  

```

1.2.1.3 两种方法的比较

对于给定的迭代次数 n ，Crude 算法的方差不会大于 HitorMiss 的方差。但不能说，Crude 算法总是优于 HitorMiss。因为后者在给定的时间内能迭代的次数更多。例如，计算 π 值时，Crude 需计算平方根，而用投镖算法 darts 时，即 HitorMiss 无需计算平方根。

1.2.1.4 确定的算法——梯形算法（上底加下底乘以高除以 2）

```
Trapezoid (f, n, a, b) {  
    // 假设  $n \geq 2$   
    delta  $\leftarrow$  (b-a)/(n-1);  
    sum  $\leftarrow$  (f(a) + f(b))/2;  
    for x  $\leftarrow$  a+delta step delta to b - delta do  
        sum  $\leftarrow$  sum + f(x)  
    return sum  $\times$  delta;  
}
```

一般地，在同样的精度下，梯形算法的迭代次数少于 MC 积分，但是有时确定型积分算法求不出解，若用 MC 积分则不会发生该类问题，或虽然发生，但概率小得多。

在确定算法中，为了达到一定的精度，采样点的数目随着积分维数成指数增长，例如，一维积分若有 100 个点可达到一定的精度，则二维积分可能要计算 100^2 个点才能达到同样的精度，三维积分则需计算 100^3 个点。(系统的方法)

但概率算法对维数的敏感度不大，仅是每次迭代中计算的量稍增一点，实际上，MC 积分特别适合用于计算 4 或更高维数的定积分。

若要提高精度，则可用混合技术：部分采用系统的方法，部分采用概率的方法

1.2.1.5 例 1：求集合的势

问题描述：估算一个集合中元素的个数

解决思路：设 X 是具有 n 个元素的集合，我们有回放地随机，均匀和独立地从 X 中选取元素，设 k 是出现第 1 次重复之前所选出的元素数目，则当 n 足够大时， k 的期望值趋近为 $\beta\sqrt{n}$ ，这里

$$\beta = \sqrt{\frac{\pi}{2}} \approx 1.253$$

利用此结论可以得出估计 $|X|$ 的概率算法：

$$\beta\sqrt{n} = \sqrt{\frac{n\pi}{2}} = k \Rightarrow n = \frac{2k^2}{\pi}$$

算法：

```
SetCount (X) {
    k ← 0; S ← Φ;
    a ← uniform(X);
    do {
        k++;
        S ← S ∪ {a}; a ← uniform(X);
    } while (a ∉ S)
    return 2k2/π
}
```

复杂度：注意： $\because k$ 的期望值是 $\sqrt{\frac{n\pi}{2}}$ ， \therefore 上述算法 n 需足够大，且运行多次

后才能确定 $n=|X|$ ，即取多次运行后的平均值才能是 n 。

该算法的时间和空间均为 $\theta(\sqrt{n})$ ，因为 $k = \theta(\sqrt{n})$

1.2.1.6 例 2：多重集合中不同数目的估计

用散列表 $\pi(m+1)$, $m = 5 + \lg M$ ，若以元素 e 的 $\text{hash}(e)$ 以 00...01 开头（前面 $k-1$ 个 0），则 $\pi(k) = 1$

最后返回 π 中第一个出现 0 的位置 z ，则集合中不同元素的下界和上界分别是 $[2^{z-2}, 2^z]$

复杂度：时间 $O(N)$ ，空间： $O(\lg N)$

1.2.2 Sherwood 算法

1.2.2.1 Sherwood 算法的基本思想

对于一个确定性算法，它的平均时间很容易计算：

T (确定性算法平均时间) = (每次执行的时间之和) / (执行总次数)

但是会存在这样一个不好的情况：**某次执行的时间远远大于平均执行时间，比如最坏情况。**

Sherwood 算法的目的就是为了解决这个问题，**利用概率的方法（或者说随机的方法）避免了最坏情况的发生**，但这是要付出其他的时间代价（比如在取随机的时候需要花费一点时间），所以 Sherwood 算法的平均时间稍稍大于确定性算法的平均时间。

Sherwood 算法的应用范围：在确定性算法中，它的平均执行时间较优，最坏性能较差，这样的算法就用 Sherwood 算法去改进

Sherwood 一般方法是：

- ① 将被解的实例变换到一个随机实例。// 预处理
- ② 用确定算法解此随机实例，得到一个解。
- ③ 将此解变换为对原实例的解。 // 后处理

1.2.2.2 Sherwood 算法预处理的数学模型

1. 确定性算法： $f: X \rightarrow Y$
2. 确定性算法的实例集合： X , size 为 n 时写作 X_n
3. Sherwood 算法用于均匀随机抽样的集合： A , size 为 n 时写作 A_n , $|A_n| = |X_n|$
4. 随机抽样的预处理及后处理时用到的一对函数，对应PPT上的P48①③

$u: X \times A \rightarrow Y$

$v: A \times Y \rightarrow X$

u, v 满足三个性质：

- $(\forall n \in N)(\forall x, y \in X_n)(\exists! r \in A_n)$ ，使得 $u(x, r) = y$
这条对应①，其中 $\exists!$ 表示有且仅有一个
- $(\forall n \in N)(\forall x \in X_n)(\forall r \in A_n)$ ，使得 $f(x) = v(r, f(u(x, r)))$
这条对应③
- 函数 u, v 在最坏情况下能够有效计算

1.2.2.3 Sherwood 算法的过程

确定算法 $f(x)$ 可改造为 Sherwood 算法：

```
RH(x) {  
    // 用 Sherwood 算法计算  $f(x)$   
     $n \leftarrow \text{length}[x]$ ; //  $x$  的 size 为  $n$   
     $r \leftarrow \text{uniform}(A_n)$ ; // 随机取一元素  
     $y \leftarrow u(x, r)$ ; // 将原实例  $x$  转化为随机实例  $y$   
     $s \leftarrow f(y)$ ; // 用确定算法求  $y$  的解  $s$   
    return  $v(r, s)$ ; // 将  $s$  的解变换为  $x$  的解  
}
```

1.2.2.4 例 1: 选择和排序的 Sherwood 算法

只需进行简单的打乱顺序即可, u 即表示打乱顺序函数 shuffle

```
Shuffle(T) {  
    n ← length[T];  
    for i ← 1 to n-1 do {  
        // 在 T[i..n] 中随机选 1 元素放在 T[i] 上  
        j ← uniform(i..n);  
        T[i] ↔ T[j];  
    }  
}
```

1.2.2.5 例 2: 离散对数计算

- **问题描述:** 设 $a = g^x \bmod p$, 记 $\log_{g,p} a = x$, 称 x 为 a 的(以 g 为底模除 p)对数。从 p, g, a 计算 x 称为离散对数问题。
问题在于: 给出 p, g, a , 怎么求 x

- **简单算法:**

① $\forall x$, 计算 g^x

最多计算 $0 \leq x \leq p-1$ 或 $1 \leq x \leq p$, 因为实际上离散对数 $\langle g \rangle$ 是循环群;

② 验证 $a = g^x \bmod p$ 是否成立。

```
dlog(g, a, p) { // 当这样的对数不存在时, 算法返回 p  
    x ← 0; y ← 1;  
    do { x++;  
        y ← y * g; // 计算 y = g^x  
    } while (a ≠ y mod p) and (x ≠ p);  
    return x  
}
```

问题: 最坏 $O(p)$, 若 p 很大怎么办? 所以简单算法不行

而且 x 的算出来的快慢取决于 a 的取值, a 的取值能够让算法较早找到正确的 x , 则算法很快就完了, 否则很慢, 直到 p 。

- **Sherwood 算法解决方法**

根据上面的分析, Sherwood 算法应该使得这个算法不会根据 a, p 的取值影响算法的快慢

定理:

1. $\log_{g,p}(st \bmod p) = (\log_{g,p} s + \log_{g,p} t) \bmod (p-1)$
2. $\log_{g,p}(g^r \bmod p) = r, \quad 0 \leq r \leq p-2$

dlogRH(g, a, p) { // 求 $\log_{g,p} a, a = g^x \bmod p$, 求 x

// Sherwood 算法

$r \leftarrow \text{uniform}(0..p-2);$

$b \leftarrow \text{ModularExponent}(g, r, p);$ // 求幂模 $b = g^r \bmod p$, 定理 1 真数的一部分

$c \leftarrow ba \bmod p;$ // $((g^r \bmod p)(g^x \bmod p)) \bmod p = g^{r+x} \bmod p = c$, 定理 2 中的真数

$y \leftarrow \log_{g,p} c;$ // 使用确定性算法求 $\log_{p,g} c, y = r + x$, 定理 2

```

return (y-r) mod (p-1); // 求 x, 定理 1
}

```

在这里，唯一耗费时间的是 $b \leftarrow \text{ModularExponent}(g, r, p)$ ，它的执行时间与 a, p 的取值无关，只与随机取出的 r 有关

1.2.2.6 例 3：搜索有序表

问题描述：在有序表中搜索 x ，如果存在返回其 index

基本搜索函数：

```

Search(x, i) {    //从 index = i 开始搜索 x，这是一个顺序查找过程
    while x > val[i] do
        i ← ptr[i];
    return i;
}

```

4 种算法：

- $A(x)$, 时间复杂度 $O(n)$
 $A(x)$ {
 return Search(x, head);
 }
- $D(x)$, 时间复杂度 $O(n/3)$
 $D(x)$ {
 $i \leftarrow \text{uniform}(1..n)$;
 $y \leftarrow \text{val}[i]$;
 case {
 $x < y$: return Search(x, head); // case1
 $x > y$: return Search(x, ptr[i]); // case2
 otherwise: return i; // case3, $x = y$
 }
 }
- $B(x)$, 时间复杂度 $O(\sqrt{n})$

算法基本思想：

对于一个有序表 S ，它上面的元素分别是 a_1, a_2, \dots, a_n ，它们之间可以是乱序的，要查找的 x 是其中一员。

若把 a_1, a_2, \dots, a_n 有序排列成为 $a_{01} < a_{02} < \dots < a_{0n}$ ， x 仍然是其中一员。

把 $a_{01} < a_{02} < \dots < a_{0n}$ 划分成 L 个区间， x 也必然是某个区间中的一员。

那么根据 Search(x, i) 是一个有序查找过程，只需要找到 x 所在区间中在 x 之前的元素的 index，或者 x 所在区间的前面任何一个区间的元素的 index，在调用 Search(x, index)，其时间肯定不超过 $2n/L$ ，而且期望时间是 n/L 。

而根据 S 中元素分布的均匀性， a_1, a_2, \dots, a_n 排列的前 L 个元素在概率上，是由 $a_{01} < a_{02} < \dots < a_{0n}$ 的 L 划分中，每个区间各取一个元素组成的，所以会出现： $a_{01} < a_{02} < \dots < a_{0n}$ 的 L 划分中 x 所在区间中在 x 之前的元素，或者是， x 所在区间的前面任何一个区间的元素，满足这两点中的任意一点即可，数越大越靠近 x 。

那么算法可以这么描述：找 S 的 a_1, a_2, \dots, a_n 序列的前 L 个元素中最大的数，得到它的 index，然后用 Search(x, index)，经过期望时间

n/L ，最终找到 x ，则时间复杂度是 $O(L + n/L)$ ，当 $L = \sqrt{n}$ 时取到最小值 $O(2\sqrt{n})$

```
B(x) { // 设  $x$  在  $val[1..n]$  中
     $i \leftarrow head$ ;
     $max \leftarrow val[i]$ ; //  $max$  初值是表  $val$  中最小值
    for  $j \leftarrow 1$  to  $\sqrt{n}$  do
    { // 在  $val$  的前个  $\sqrt{n}$  数中找不大于  $x$ 
       $y \leftarrow val[j]$ ; // 的最大整数  $y$  相应的下标  $i$ 
      if  $max < y \leq x$  then {
         $i \leftarrow j$ ;
         $max \leftarrow y$ ;
      } // endif
    } // endfor
    return Search( $x, i$ ); // 从  $y$  开始继续搜索
}
```

- $C(x)$ ，时间复杂度 $O(\sqrt{n})$ ，平滑 $B(x)$ 在不同实例上的执行时间

```
C(x) { // 设  $x$  在  $val[1..n]$  中
     $i \leftarrow head$ ;
     $max \leftarrow val[i]$ ; //  $max$  初值是表  $val$  中最小值
    for  $k \leftarrow 1$  to  $\sqrt{n}$  do
    { // 在  $val$  中进行  $\sqrt{n}$  次寻找，找到最大的一个整数及其下标
       $j \leftarrow \text{uniform}(1..n)$ ;
       $y \leftarrow val[j]$ ; // 的最大整数  $y$  相应的下标  $i$ 
      if  $max < y \leq x$  then {
         $i \leftarrow j$ ;
         $max \leftarrow y$ ;
      } // endif
    } // endfor
    return Search( $x, i$ ); // 从  $y$  开始继续搜索
}
```

1.2.3 Las Vegas 算法

1.2.3.1 与 Sherwood 算法比较

Sherwood 算法不算很优，因为它只改进确定性算法的最坏情况，所以平均执行时间与确定性算法相差无几。

为了提高平均执行时间，就采用 Las Vegas 算法。

Sherwood 算法能够计算出一个给定实例的执行时间上界，因为它总是能够正确运行，所以每次都有一定的执行时间，取最大值就是上界。

Las Vegas 的时间上界可能不存在，因为它可能找不到解陷入死循环。

1.2.3.2 Las Vegas 算法的特点

可能不时地要冒着找不到解的风险，算法要么返回正确的解，要么随机决策导致一个僵局。

若算法陷入僵局，则使用同一实例运行同一算法，有独立的机会求出解。

成功的概率随着执行时间的增加而增加。

1.2.3.3 算法的一般形式

$LV(x, y, success)$ —— x 是输入的实例, y 是返回的参数, $success$ 是布尔值, $true$ 表示成功, $false$ 表示失败

$p(x)$ —— 对于实例 x , 算法成功的概率

$s(x)$ —— 算法成功时的期望时间

$e(x)$ —— 算法失败时的期望时间

```
Obstinate(x) {  
    repeat  
        LV(x, y, success);  
    until success;  
    return y;  
}
```

设 $t(x)$ 是算法 `obstinate` 找到一个正确解的期望时间, 则

$$t(x) = p(x)s(x) + (1 - p(x))(e(x) + t(x))$$

注: 之所以是 $e(x) + t(x)$, 是因为 $t(x)$ 是指第一次成功的期望时间, 第一次失败, 后面再成功就需要花费 $e(x) + t(x)$ 的时间
即

$$t(x) = s(x) + \frac{1 - p(x)}{p(x)} e(x)$$

若要最小化 $t(x)$, 则需在 $p(x)$, $s(x)$ 和 $e(x)$ 之间进行某种折衷, 例如, 若要减少失败的时间, 则可降低成功的概率 $p(x)$ 。

1.2.3.4 例 1: 8 皇后问题

问题描述: 棋盘上放 8 个皇后, 行、列、 135° 、 45° 不冲突

确定性算法: 回溯法

Las Vegas 算法的要求:

1. 无行冲突: 显然
2. 无列冲突: 保存已经选择的列, 不选它们即可
3. 无斜线冲突: 保存已经占用的斜线, 不选它们即可, 每选一个 a_{ij} , 把 $i-j$ 加入已经选好的 135° 集合, 把 $i+j$ 加入已经选好的 45° 集合

Las Vegas 算法:

`QueensLv (success)` { //贪心的 LV 算法, 所有皇后都是随机放置

 //若 `Success=true`, 则 `try[1..8]` 包含 8 后问题的一个解。

`col, diag45, diag135` $\leftarrow \Phi$; //列及两对角线集合初值为空

$k \leftarrow 0$; //行号

 repeat //`try[1..k]` 是 k -promising, 考虑放第 $k+1$ 个皇后

$nb \leftarrow 0$; //计数器, nb 值为 $(k+1)$ th 皇后的 open 位置总数

 for $i \leftarrow 1$ to 8 do { //i 是列号

 if (i \notin col) and (i-k-1 \notin diag45) and (i+k+1 \notin diag135) then{

 //列 i 对 $(k+1)$ th 皇后可用, 但不一定马上将其放在第 i 列

$nb \leftarrow nb+1$;


```

        if uniform(1..nb)=1 then //或许放在第 i 列
            j ← i; //注意第一次 uniform 一定返回 1，即 j 一定有值 1
        //endif
    //endfor, 在 nb 个安全的位置上随机选择 1 个位置 j 放置之
    if(nb > 0) then{ //nb=0 时无安全位置，第 k+1 个皇后尚未放好
        //在所有 nb 个安全位置上，(k+1)th 皇后选择位置 j 的概率为 1/nb
            k ← k+1; //try[1..k+1]是(k+1)-promising
            try[k] ← j; //放置(k+1)th 个皇后
            col ← col ∪ { j };
            diag45 ← diag45 ∪ { j-k };
            diag135 ← diag135 ∪ { j+k };
        } //endif
    until (nb=0) or (k=8); //当前皇后找不到合适的位置或 try 是
        // 8-promising 时结束。
    success ← (nb>0);
}

```

4. 问题的改进

上述完全随机的方法的期望时间还是有点多，就采用折中的方法：先用 Las Vegas 排头几行，再用回溯法去做，只需将 QueensLV 的最后两行改为：

```

    until nb = 0 or k = stepVegas;
    if (nb>0)then //已随机放好 stopVegas 个皇后
        backtrace (k, col, diag45, diag135,success);
    else
        success ← false;

```

结论：一半略少的皇后随机放置较好。

1.2.3.5 例 2：模 p 平方根

问题描述：设 p 是一个奇素数，若整数 $x \in [1, p-1]$ 且存在一个整数 y，使得 $x \equiv y^2 \pmod{p}$ ，

则称 x 为模 p 的二次剩余，若 $y \in [1, p-1]$ ，则 y 称为 x 模 p 的平方根。

问题所求：当给定 x 和奇素数 p 时，求 y。

重要结论：

结论 PPT 上有很多，这里只列举一个，若 y 是 x 模 p 的平方根，则 p-y 也是。

Las Vegas 解决算法：

rootLV(x, p, y, success)

{//计算 y

 a ← uniform(1..p-1); //我们并不知道 a 应取多少

 if $a^2 \equiv x \pmod{p}$ then { //可能性很小

 success ← true;

 y ← a;

 }

```

Else
{
    计算  $c, d$  使得  $0 \leq c, d \leq p-1, (a + \sqrt{x})^{\frac{p-1}{2}} \equiv c + d\sqrt{x} \pmod{p}$ 
    if  $d=0$  then
        success  $\leftarrow$  false; //无法求出
    else
        { //c=0
            success  $\leftarrow$  true;
             $y \leftarrow \text{Euclid\_Modify}(d, p)$ ; // 计算y, 使得  $d * y \equiv 1 \pmod{p}$ 
        }
    }
}

```

```

Euclid_Modify(a, b)
{// 计算x,  $1 \leq x \leq b-1$ , 使得  $ax \equiv 1 \pmod{b}$ , 即  $ax + by \equiv 1 \pmod{b}$ 
    stack stackAB(int, int) //定义一个(int, int)类型的栈

    While( $b > 0$ )
    {
        stackAB.Push(a,b); //将(a,b)入栈
         $t \leftarrow a$ ;
         $a \leftarrow b$ ;
         $b \leftarrow t - t \% b$ ;
    }

     $x = 1; y = 0$ ;

    while(stackAB != empty)
    {
         $(a,b) \leftarrow \text{stackAB.Pop}()$ ; //出栈
         $t \leftarrow x$ ;
         $x \leftarrow y$ ;
         $y \leftarrow t - (a/b)y$ ;
    }

    If( $x > 0$ )
        While( $x - b > 0$ )
             $x \leftarrow x - b$ ;
    else if( $x < 0$ )
        while( $x + b < 0$ )
             $x \leftarrow x + b$ ;
    return x;
}

```

1.2.3.6 例 3: 整数的因数分解

问题描述: 寻找合数 n 的非平凡因数 (不是 1 和 n)

算法步骤:

- Step1: 在 $1 \sim n-1$ 之间随机选择 x
 - i) 若 x 碰巧不与 n 互素, 则已找到 n 的一个非平凡因子 (即为 x)
 - ii) 否则设 $y \equiv x^2 \bmod n$, 若 y 是 k -平滑, 则将 x 和 y 的因数分解保存在表里。

此过程重复直至选择了 $k+1$ 个互不相同的整数, 并且这些整数的平方模 n 的因数已分解 (当 k 较小时, 用 $\text{split}(n)$ 分解)

- Step2: 在 $k+1$ 个等式之中找一个非空子集, 使相应的因数分解的积中前 k 个素数的指数均为偶数 (包含 0), 用 0-1 矩阵去实现使用 Gauss-Jordan 消去法可得到线性相关的行

- Step3: 在 step2 中找到线性相关的行后:

1. 令 a 为相应 x_i 的乘积
2. 令 b 是 y_i 的乘积开平方

若 $a \not\equiv \pm b \bmod n$, 则只需求 $a+b$ 和 n 的最大公因子即可获得 n 的非平凡因子。

时间分析: 如何选择 k .

- 1) k 越大, $x^2 \bmod n$ 是 k -平滑的可能性越大 (x 是随机选取的)
- 2) k 越小, 测试 k -平滑及因数分解 y_i 的时间越小, 确定 y_i 是否线性相关的时间也越少, 但 $x^2 \bmod n$ 不是 k -平滑的概率也就较大。

$$\text{设 } L = e^{\sqrt{\ln n \ln \ln n}}, b \in R^+$$

通常取 $k \approx \sqrt{L}$ 时较好, 此时 Dixon 算法分裂 n 的期望时间为 $O(L^2) =$

$O(e^{2\sqrt{\ln n \ln \ln n}})$, 成功的概率至少为 $1/2$.

1.2.4 Monte Carlo 算法

1.2.4.1 基本概念

Monte Carlo 算法偶尔会犯错, 但它无论对何实例均能以高概率找到正确解。当算法出错时, 没有警告信息。

偏真偏假的概念只在 Monte Carlo 算法里出现

■ Def1: 设 p 是一个实数, 且 $1/2 < p < 1$, 若一个 MC 算法以不小于 p 的概率返回一个正确的解, 则该 MC 算法称为 p -正确, 算法的优势 (advantage) 是 $p-1/2$.

■ Def2: 若一个 MC 算法对同一实例决不给出两个不同的正确解, 则该算法称是相容的 (consistent) 或一致的。

■ 基本思想: 为了增加一个一致的、 p -正确算法成功的概率, 只需多次调用同一算法, 然后选择出现次数最多的解。

■ Def: (偏真算法) 为简单起见, 设 $\text{MC}(x)$ 是解某个判定问题, 对任何 x , 若当 $\text{MC}(x)$ 返回 true 时解总是正确的, 仅当它返回 false 时才有可能产生错误的解, 则称此算法为偏真的 (true-biased)。

■ Def: (偏 y_0 算法) 更一般的情况不再限定是判定问题, 一个 MC 是偏 y_0 的 (y_0 是某个特定解), 如果存在问题实例的子集 X 使得:

若被解实例 $x \notin X$ ，则算法 $MC(x)$ 返回的解总是正确的(无论返回 y_0 还是非 y_0)
 若 $\forall x \in X$ ，正确解是 y_0 ，但 MC 并非对所有这样的实例 x 都返回正确解。

1.2.4.2 两个定理

1. 设 2 个正实数之和 $\epsilon + \delta < 0.5$ ， $MC(x)$ 是一个一致的、 $(0.5 + \epsilon)$ -correct 的蒙特卡洛算法，设 $C_\epsilon = -2/\lg(1 - 4\epsilon^2)$ ， x 是某一被解实例，若调用 $MC(x)$ 至少 $\left\lceil C_\epsilon \lg\left(\frac{1}{\delta}\right) \right\rceil$ 次，并返回出现频数最高的解，则可得到一个解同样实例的一致性的 $(1 - \delta)$ -correct 的新 MC 算法
2. 若将一个偏 y ，一致的、 $(0.5 + \epsilon)$ -correct 的蒙特卡洛算法改进到一致的 $(1 - \delta)$ -correct 的新 MC 算法，则至少需要调用 $MC(x) \left\lceil \frac{\lg \delta}{\lg(0.5 - \epsilon)} \right\rceil$ 次

这两个定理的不同之处在于第一个针对无偏算法，第二个针对有偏算法，第一个返回频数最高的解，第二个根据最后一次运行确定解

3. 将定理 2 换一种表述方式：若将一个偏 y ，一致的、 $(0.5 + \epsilon)$ -correct 的蒙特卡洛算法（即出错概率为 $0.5 - \epsilon$ ）改进到出错的概率小于 δ 的新 MC 算法，则至少需要调用 $MC(x) \left\lceil \frac{\lg \delta}{\lg(0.5 - \epsilon)} \right\rceil$ 次

1.2.4.3 例 1：主元素问题

问题描述： 求一个数组中是否有一个元素出现的次数超过了一半

偏性特点： 偏真，一次检验 $1/2$ correct，只要有一次运行认定有主元素则一定有主元素

算法： 一次出错概率为 $1/2$ ，将出错概率降到 δ 需要 $\left\lceil \lg\left(\frac{1}{\delta}\right) \right\rceil$ 次

```

maj(T) { //测试随机元素是否为 T 的主元素
    i ← uniform(1..n);
    x ← T[i];
    k ← 0;
    for j ← 1 to n do
        if T[j] = x then
            k ← k + 1;
    return (k > n/2);
}

majMC(T, ε) {
    k ←
    for i ← 1 to k do
        if maj(T) then return true; //成功
    return false; //可能失败
}
    
```

时间复杂度： $O(n \lg(1/\epsilon))$

1.2.4.4 例 2：素数测定

问题描述： 判断一个大于 4 的奇数是否是素数

基本概念:

- 伪素数和伪证据: 设 $2 \leq a \leq n-2$, 一个满足 $a^{n-1} \equiv 1 \pmod{n}$ (即 n 可整除 $a^{n-1}-1$) 的合数 n 称为以 a 为底的伪素数, a 称为 n 的素性伪证据。
- 强伪素数和强伪证据: 设 n 是一个大于 4 的奇整数, s 和 t 是使得 $n-1 = 2^s t$ 的正整数, 其中 t 为奇数, 设 $B(n)$ 是如下定义的整数集合:
 $a \in B(n)$ 当且仅当 $2 \leq a \leq n-2$ 且满足下述 2 个条件之一:

① $a^t \equiv 1 \pmod{n}$

② $\forall i \in [0, s)$ 且 i 为整数, 使得 $a^{2^i t} \equiv -1 \pmod{n}$

当 n 为素数时, $\forall a \in [2, n-2]$, 使得 n 满足条件 1 或者条件 2,

所以 $a \in B(n)$, 这一点可以由 Fermat 定理很容易得证

当 n 为合数时, 若 $a \in B(n)$, 则称 n 为一个以 a 为底的**强伪素数**, 称 a 为 n 素性的**强伪证据**。

强伪证据的性质:

- 强伪证据数目比伪证据数目少很多
- 若 n 是素数, 则强伪证据集合 $B(n) = \{2 \leq a \leq n-2\}$
- 若 n 是合数, 则强伪证据的个数 $|B(n)| \leq (n-a)/4$, 这一点说明当 n 为合数时, 强伪证据数目 $< 1/4$ 。因此, 当随机选 a 时, $Btest$ 返回 false 的概率 $> 3/4$, 正确的概率 $> 75\%$

偏性特点: 偏假, 一次检验 $3/4$ correct, 只要坚持出 n 不是素数, 返回 false, 则一定正确

算法:

```
Btest(a, n){ //n 为奇数, a ∈ [2, n-2], 返回 true ⇔ a ∈ B(n)
    //即返回真说明 n 是强伪素数或素数
    s ← 0; t ← n-1; // t 开始为偶数
    repeat
        s++; t ← t÷2;
    until t mod 2 = 1; //n-1=2^s t, t 为奇数
    x ← a^t mod n;
    if x=1 or x=n-1 then return true; //满足①or②,
    for i ← 1 to s-1 do{ //验证
        x ← x^2 mod n;
        if x=n-1 then return true; //满足②,
    }
    return false;
}
```

一次测试:

```
MillRab(n){ //奇 n>4, 返回真时表示素数, 假表示合数
    a ← uniform(2..n-2);
    return Btest(a,n); //测试 n 是否为强伪素数
}
```

多次测试: $k = \left\lceil \frac{1}{2} \lg \left(\frac{1}{\delta} \right) \right\rceil$

```
RepeatMillRob(n,k){
    for i ← 1 to k do
```

```

        if MillRob(n) = false then
            return false; //一定是合数
        return true;
    }

```

时间复杂度: $O(lg^3 n \lg \frac{1}{\delta})$

1.2.4.5 矩阵乘法验证

问题描述: 设 A, B, C 为 $n \times n$ 矩阵, 判定 $AB=C$?

MC 方法: 设 X 是一个长度为 n 的二值向量(0/1 行向量), 将判断 $AB=C$ 改为判断 $XAB=XC$?

偏性: 偏假, 一次检验 $1/2$ correct,

算法:

一次检验:

```

goodproduct( A, B, C, n){
    for i ← 1 to do
        x [ i ] ← uniform(0..1);
        if (XA)B=XC then
            return true;
        else return false;
    }

```

多次检验, 将出错概率降低到 δ , 则至少要 $k = \lceil \lg \left(\frac{1}{\delta} \right) \rceil$ 次

```

RepeatGoodProduct( A, B, C, n) {
    for i ← 1 to  $\lceil \lg \left( \frac{1}{\delta} \right) \rceil$  do //重复  $\lceil \lg \left( \frac{1}{\delta} \right) \rceil$  次
        if GoodProduct(A, B, C, n) = false then
            return false; //偏假的, 有一次假即可返回
    return true;
}

```

时间复杂度: $O(3n^2)$

2. 消息传递系统中的基本算法

2.1 基本概念

2.1.1 分布式模型

- ① 异步共享存储模型: 用于紧耦合机器, 通常情况下各处理机的时钟信号不是来源于同一信号源
- ② 异步 msg 传递模型: 用于松散耦合机器及广域网
- ③ 同步 msg 传递模型: 这是一个理想的 msg 传递系统

2.1.2 错误的种类

- ① 初始死进程: 指在局部算法中没有执行过一步
- ② 崩溃错误(损毁模型): 指处理机没有任何警告而在某点上停止操作
- ③ 拜占庭错误: 一个出错可引起任意的动作, 即执行了与局部算法不一致的任意步。拜占庭错误的进程发送的消息可能包含任意内容

2.1.3 消息传递系统概念

状态: p_i 的每个状态由 $2r$ 个 msg 集构成, $outbuf_i[l](1 \leq l \leq r)$ 和 $inbuf_i[l](1 \leq l \leq r)$, 其中 r 是信道个数

初始状态: Q_i 包含一个特殊的初始状态子集: 每个 $inbuf_i[l]$ 必须为空, 但 $outbuf_i[l]$ 未必为空

转换函数: 输入: p_i 可访问的状态, 输出: 对每个信道 l , 至多产生一个 msg 输出, 转换函数使输入缓冲区 $(1 \leq l \leq r)$ 清空

配置: 配置是分布式系统在某点上整个算法的全局状态, 向量 $= (q_0, q_1, \dots, q_{n-1})$, q_i 是 p_i 的一个状态

事件: 系统里所发生的事情均被模型化为事件, 对于 msg 传递系统, 有两种, $comp(i)$ 和 $del(i, j, m)$

执行: 系统在时间上的行为被模型化为一个执行, 它是一个由配置和事件交错的序列。该序列须满足各种条件, 主要分为两类

- **安全性条件:** 表示某个性质在每次执行中每个可达到的配置里都必须成立
- **活跃性条件:** 表示某个性质在每次执行中的某些可达配置里必须成立。若一个执行也满足所有要求的活跃性条件, 则称为**容许执行**

调度: 一个调度总是和执行联系在一起的, 它是执行中的事件序列: Φ_1, Φ_2, \dots 。并非每个事件序列都是调度。例如, $del(1, 2, m)$ 不是调度, 因为此事件之前, p_1 没有步骤发送(send)m

容许的调度: 若它是一个容许执行的调度

容许的执行: 指无限的执行

Msg 复杂度: 算法在所有容许的执行上发送 msg 总数的最大值(同步和异步系统)

时间复杂度:

- ① 同步系统: 最大轮数, 即算法的任何容许执行直到终止的最大轮数。
- ② 异步系统: 假定任何执行里的 msg 延迟至多是 1 个单位的时间, 然后计算直到终止的运行时间

消息复杂度: 消息总数/消息中总的位数长度。请注意和 Msg 复杂度的不同。

2.2 生成树上的广播和汇集

2.2.1 广播

基本思想: 根节点发送 Msg 给孩子。收到 Msg 的节点转发 Msg 给孩子。

Msg 复杂度: $O(n-1)$, 因为生成树每条边有一个 Msg

时间复杂度: $O(D)$, D 为生成树直径

2.2.2 汇集/敛播

基本思想: 汇集是从所有节点收集信息至根

Msg 复杂度: $O(n-1)$, 因为生成树每条边有一个 Msg

时间复杂度: $O(D)$, D 为生成树直径

2.3 指定根构造生成树 DFS 或 BFS

2.3.1 洪泛

基本思想: 设 p_r 是特殊处理器。从 p_r 开始, 发送 M 到其所有邻居。当 p_i 第 1 次收到消息 M (不妨设此 msg 来自于邻居 p_j) 时, p_i 发送 M 到除 p_j 外的所有邻居。

Msg 复杂度: $O(2e-E(P_r))$

时间复杂度: $O(D)$

2.3.2 构造生成树

基本思想: 回应<parent>和<reject>, 具体算法略

证明注意要点: 在证明构造 DFS 或者 BFS 时, 要按以下步骤证明:

- ① **先证连通性。**可用反证或归纳法证明。
- ② **再证无环性。**可用反证法证明假设存在环 $p_{i1}, \dots, p_{ik}p_{i1}$
- ③ **最后证明生成的是 DFS 或者 BFS。**可用归纳法证明

构造 BFS 树: P_j 收到 P_i 的 Msg 立马转发给所有除 P_i 以外的邻居

Msg 复杂度: $O(m)$, m 为边数

时间复杂度: $O(D)$, D 为直径

构造 DFS 树: 只有收到一条 Msg 或<parent>或<reject>才转发 Msg

Msg 复杂度: $O(m)$

时间复杂度: $O(m)$

2.4 不指定根时构造生成树

基本思想: 每个结点均可自发唤醒, 试图构造一棵以自己为根的 DFS 生成树。若两棵 DFS 树试图链接同一节点(未必同时)时, 该节点将加入根的 id 较大的 DFS 树。

已知条件: 个具有 m 条边和 n 个节点的网络, 自发启动的节点共有 p 个, 其中 ID 值最大者的启动时间为 t

Msg 复杂度: $O(pn^2)$ 。最坏情况下, 每个处理器均试图以自己为根构造一棵 DFS 树。

因此, Alg2.4 的 msg 复杂性至多是 Alg2.3 的 n 倍: $O(m*n)$

时间复杂度: 时间复杂度为 $O(t+m)$

3. 环上选举算法

3.2 Leader 选举问题

3.2.1 问题

在一组处理器中选出一个特殊结点作为 leader

3.2.2 用途

- ① 简化处理器之间的协作;

有助于达到容错和节省资源。

例如, 有了一个 leader, 就易于实现广播算法

- ① 代表了一类破对称问题。

例如, 当死锁是由于处理器相互环形等待形成时, 可使用选举算法, 找到一个 leader 并使之从环上删去, 即可打破死锁。

3.2.3 问题描述

问题从具有同一状态的进程配置开始, 最终达到一种配置状态。每个处理器最终确定自己是否是一个 leader, 但只有一个处理器确定自己是 leader, 而其他处理器确定自己是 non-leader。

3.2.4 选举算法定义

- (1) 每个处理器具有相同的局部算法;
- (2) 算法是分布式的, 处理器的任意非空子集都能开始一次计算;
- (3) 每次计算中, 算法达到终止配置。在每一可达的终止配置中, 只有一个处理器处于领导人状态, 其余均处于失败状态

3.3 匿名环

3.3.1 几个定义

匿名算法: 若环中处理器没有唯一的标识符, 则环选举算法是匿名的

一致性的算法: 若算法不知道处理器数目, 则算法称之为 **uniform**, 否则若知道处理器数目 n , 则称之为非一致性算法。

上面两个的形式化描述: 在一个匿名、一致性的算法中, 所有处理器只有一个状态机; 在一个匿名、非一致性的算法中, 对每个 n 值 (处理器数目) 都有单个状态机, 但对不同规模有不同状态机, 也就是说 n 可以在代码中显式表达。

3.3.2 几个定理

引理 3.1: 在环 R 上算法 A 的容许执行里, 对于每一轮 k , 所有处理器的状态在第 k 轮结束时是相同的。(用归纳法证明)

定理 1: 同步环系统中不存在匿名的、一致性的领导者选举算法 (用引理 3.1 证明, note: 每个处理器同时宣布自己是 **Leader**)

定理 2: 异步环系统中不存在匿名的领导者选举算法

证明: 每个处理器的初始状态相同, 状态机相同, 接收的消息序列也相同 (只有接收消息的时间可能不同), 故最终处理器的状态一致。由于处理一条消息的至多需要 1 时间单位, 若某时刻某个处理器宣布自己是 **Leader** (接收到 m 条消息), 则在有限时间内 (m 时间单位) 其他处理器也会宣布自己是 **Leader**。

所以, 每个处理器会陆续宣布自己是 **Leader**。矛盾, 证毕。

3.4 异步环

3.3.0 均匀和非均匀之分

由于没有匿名的异步环选举算法, 这里默认所有算法非匿名, 虽然说均匀对应一致, 非均匀对应非一致, 但实际上它们还是有差别的

① **均匀算法:** 每个标识符 id , 均有一个唯一的状态机, 但与环大小 n 无关。而在匿名算法中, 均匀则指所有处理器只有同一个状态。(不管环的规模如何, 只要处理器分配了对应其标识符的唯一状态机, 算法就是正确的。)

② **非均匀算法:** 每个 n 和每个 id 均对应一个状态机, 而在匿名非均匀算法中, 每个 n 值对应一个状态机。(对每一个 n 和给定规模 n 的任意一个环, 当算法中每个处理器具有对应其标识符的环规模的状态机时, 算法是正确的。)

3.3.1 LCR: 一个简单的 $O(n^2)$ 算法

基本思想: 选择最大的 id

① 每个处理器 P_i 发送一个 **msg**(自己的标识符)到左邻居, 然后等其右邻居的 **msg**

② 当它接收一个 **msg** 时, 检验收到的 id_j , 若 $id_j > id_i$, 则 P_i 转发 id_j 给左邻, 否则没收 id_j (不转发)。

③ 若某处理器收到一个含有自己标识符的 **msg**, 则它宣布自己是 **leader**, 并发送一个终止 **msg** 给左邻, 然后终止。

④ 当一处理器收到一个终止 **msg** 时, 向左邻转发此消息, 然后作为 **non-leader** 终止。

因为算法不依赖于 n , 故它是均匀的。

正确性: 只要分析出最终只有一个 **Leader** 被选中就行了

Msg 复杂性: 若处理器按照 $n-1, n-2, \dots, 0$, 顺时针排列, 顺时针转发 **msg**, 则标号为 i

的处理器的消息会被转发 $i+1$ 次，最终的 Leader 又会向每个处理器转发通知（共 n 次转发），则

$$\text{Msg 复杂度} = n + \sum_{i=0}^{n-1} (i+1) = \theta(n^2)$$

时间复杂性：显然是 $O(n)$ 量级

3.3.2 K 邻居法：一个 $O(n \lg n)$ 算法

基本思想：

每个局部 Leader 慢慢扩大自己的邻居范围，每经过一个阶段增长一倍的邻居。

算法按阶段执行，在第 l 阶段一个处理器试图成为其 2^l -邻接的临时 leader。只有那些在 l -th 阶段成为临时领袖的处理器才能继续进行到 $(l+1)$ th 阶段。因此， l 越大，剩下的处理器越少。直至最后一个阶段，整个环上只有一个处理器被选为 leader。

在第 i 阶段的一开始，局部 Leader 向它的两边发送一个 $\langle \text{prob}, \text{id}, i, \text{hop} \rangle$ 的消息， id 是局部 Leader 的 id， i 表示第 i 阶段， hop 表示经过的邻居数，也就是跳数。邻居分别沿路径转发消息，每到达一个邻居， $\text{hop}++$ 。当到达 $\text{hop}=2^i$ 时，就不再转发，邻居回答 reply，转发向局部 Leader，这样一个局部 Leader 在第 i 阶段最多会产生 $4 \cdot 2^i$ 个消息，之所以说最多，是因为有些局部 Leader 会被别的局部 Leader 吞并，这样它的消息就不会再被邻居转发或者 reply

正确性：因为具有最大 id 的处理器 probe 消息是不会被任何结点没收的，所以该处理器将作为 leader 终止算法；另一方面，没有其他 probe 消息能够周游整个环而不被吞没。因此，最大 id 的处理器是算法选中的唯一的 leader。

Msg 复杂度（最坏情况下）：

在 phase i 里：

◆ 一个处理器启动的消息数目至多为： $4 \cdot 2^i$

◆ 有多少个处理器是启动者呢？

$i=0$ ，有 n 个启动者（最多），则会产生 $4n$ 个消息

$i \geq 1$ ，在 $i-1$ 阶段结束时成为临时 leader 的节点均是启动者。对每个 $i \geq 1$ ，

在 phase i 结束时，临时 leader 数至多为 $n/(2^i+1)$ 。

在结束阶段，产生的总 Leader 会转发通知，产生 n 个消息

则消息复杂度为：

$$4n + \sum_{i=1}^{\lg(n-1)} 4 \cdot 2^i \frac{n}{2^{i-1}+1} + n \leq 8n \lg(n-1) + 5n = O(n \lg n)$$

时间复杂度：只盯着最终 Leader 看，因为它最终成为 Leader 了算法才能结束。

它从局部 Leader 走向最终 Leader，需要经过 $\lg(n-1)$ 个阶段，在第 i 个阶段，它至少需要经过 $2 \cdot 2^i$ 个时刻才能确认自己还保持着局部 Leader 的身份，最终再发送自己是终极 Leader 的通知，所以时间复杂度是

$$\sum_{i=0}^{\lg(n-1)} 2 \cdot 2^i + n = 3n - 4 = O(n)$$

3.3.3 下界 $\Omega(n \lg n)$

基本思想：对于大小为 n 的环采用构造法，将两个大小为 $n/2$ 的不同环粘贴在一起形成一个大小为 n 的环，将两个较小环上的耗费执行组合在一起，并迫使 $\theta(n)$ 个附加消息被接收，这样总的耗费就是 $M(n) = 2M(n/2) + \theta(n)$ ，这样的递归方程的解是 $M(n) = \theta(n \lg n)$ ；

开调度定义：设 σ 是一个特定环上算法 A 的一个调度，若该环中存在一条边 e 使得在 σ 中，边 e 的任意方向上均无消息传递，则 σ 称为是开调度， e 是 σ 的一条开

边。

具体方法见 PPT，过于繁琐，就是利用开调度构造出 $\theta(n)=(n/2-1)/2$ 。

总体过程：

- 1) 在 R1 和 R2 上构造 2 个独立的调度，每个接收 $2M(n/2)$ 各 msg: $\sigma_1 \sigma_2$
- 2) 强迫环进入一个静止配置： $\sigma_1 \sigma_2 \sigma_3$ （主要由调度片断 σ_3 ）
- 3) 强迫 $(n/2-1)/2$ 个附加 msg 被接收，并保持 ep 或 eq 是开的: $\sigma_1 \sigma_2 \sigma_3 \sigma_4$ 。

因此我们已构造了一个开调度，其中至少有 $2M(n/2) + (n/2-1)/2$ 个 msg 被接收。

Msg 复杂度: $\Omega(n \log n)$

时间复杂度: 此处不方便讨论

3.5 同步环

在这一节中研究了同步环中的上界 $O(n)$ 和下界 $O(n \lg n)$

3.5.1 上界 $O(n)$

3.5.1.1 非均匀算法

基本思想: 选择环中最小 id (各 id 互不相同) 的结点作为 leader，按 Phase 运行，每个阶段由 n 个轮组成。在 Phase i ($i \geq 0$)，若存在一个 id 为 i 的结点，则该结点为 leader，并终止算法，因此，最小 id 的结点被选为 leader。

算法思想其实很简单：

- ① 就是从 $i=0$ 开始，所有的处理器依次转发 i
- ② 若有一个处理器的 $id = i$ ，则它站出来说自己是 Leader，转发通知，通知转发完成后算法终止。
- ③ 若②的情况没出现，即 i 转发一圈后没有处理器说自己是 Leader，则 $i++$ ，转到①继续下一圈。

那么怎么知道一圈已经完了呢？这就需要知道 i 已经被转发了 n 轮，所以需要知道处理器的总个数，这也就是这个算法是非均匀算法的原因。

Msg 复杂度: $n \cdot (i+1)$ ，i 为最终 Leader 的 id

时间复杂度: $n \cdot (i+1)$

缺点: 必须知道环大小 n 和同步开始。

- ① 为什么 id 为 i 的结点要在 phase i 发 msg?

答：因为各节点不知道彼此的 id，所以只有在第 i 阶段， $id=i$ 的节点才知道自己是 Leader，再发送 msg

- ② 为什么每个 phase 要 n 轮?

答：因为少于 n 轮的话可能最后的几个处理器存在最小 id，那么它就在 phase i 转发自己是 leader 的 msg

3.5.1.2 均匀算法

特点: ① 无须知道环大小，② 弱同步模型

一个处理器可以在任意轮里自发地唤醒自己，也可以是收到另一个处理器的 msg 后被唤醒

基本思想:

- ① 源于不同节点的 msg 以不同的速度转发

源于 id 为 i 的节点的 msg，在每一个接收该 msg 的节点沿顺时针转发到下一个处理器之前，被延迟 $2^i - 1$ 轮

- ② 为克服非同时启动，须加一个基本的唤醒阶段，其中每个自发唤

醒的结点绕环发送一个唤醒 msg, 该 msg 转发时无延迟

- ③ 若一个结点在算法启动前收到一个唤醒 msg, 则该结点不参与算法, 只是扮演一个 relay(转发)角色: 即转发或没收 msg

要点: 在基本阶段之后, 选举 leader 是在参与结点集中进行的, 即只有自发唤醒的结点才有可能当选为 leader

具体实现:

- ① 唤醒: 由一个结点发出的唤醒 msg 包含该结点的 id, 该 msg 以每轮一边的正常速率周游, 那些接收到唤醒 msg 之前未启动的结点均被删除(不参与选举)
- ② 延迟: 当来自一个 id 为 i 的节点的 msg 到达一个醒着的节点时, 该 msg 以 2^i 速率周游, 即每个收到该 msg 的节点将其延迟 2^i-1 轮后再转发。

Note: 一个 msg 到达一个醒着的节点之后, 它要到达的所有节点均是醒着的。一个 msg 在被一个醒着的节点接收之前是处在 1st 阶段 (唤醒 msg, 非延迟), 在到达一个醒着的节点之后, 它就处于 2nd 阶段, 并以 2^i 速率转发(非唤醒 msg, 延迟)

- ③ 没收规则
- a) 一个参与的节点收到一个 msg 时, 若该 msg 里的 id 大于当前已看到的最小(包括自己)的 id, 则没收该 msg;
- b) 一个转发的节点收到一个 msg 时, 若该 msg 里的 id 大于当前已看到的最小(不包括自己)的 id, 则没收该 msg。

Msg 复杂性:

第一类: 第一阶段的 msg(唤醒 msg), 每条边上一个, 则至多为 n

第二类: 最终 leader 的 msg 进入自己的第二阶段之前发送的第二阶段 msg(其它结点发出的)。因为要延迟 2^i-1 轮, 则最多能转发 $\frac{n}{2^i}$ 次,

$$\sum_{i=1}^{n-1} \frac{n}{2^i} \leq n。$$

第三类: 最终 leader 的 msg 进入自己的第二阶段之后发送的第二阶段 msg(包括 leader 发出的)。Leader 的 id 要经过 $n \cdot 2^{idi}$ 轮才能返回, 所

以其它的 id 能够存活的并转发的次数最多是 $\sum_{i=1}^{n-1} \frac{n \cdot 2^{idi}}{2^{id_j}} \leq \sum_{k=1}^{n-1} \frac{n}{2^k} \leq$

$2n$

总共加起来 $4n$

时间复杂度: 当 leader 收到自己的 id 时, 计算终止。这发生在第一个启动算法的节点之后的 $O(n \cdot 2^i)$ 轮, 其中 i 是 leader 的标识符

为何非唤醒 msg 要延迟 2^i-1 轮?

答: 降低 Msg 复杂度。Id 最小的节点被选举为 Leader, Leader 节点消息的转发速度最快, 这样就会使得某些非 Leader 的 msg 在延迟的时候就因为 id 没有 Leader 的 id 小而被没收了, 就减小了 Msg 复杂度。

如何修改算法 3.2 来改善时间复杂性?

答: 方案 1: 添加 Relay 变量, 保证消息在转发节点不延迟, 时间复杂度由 $O(n \cdot 2^i)$ 降为 $O(N \cdot 2^i + n - N)$, N 为自发唤醒的节点数。

方案 2: 原算法延迟函数为 $f(id)=2^{id}$, 时间复杂度为 $O(n \cdot 2^{id})$ 。
通过重新定义延迟函数来降低时间复杂度, 如 $f(id)=c \cdot id$ 等。但是提高了时间复杂度。

方案 2 中 Msg 复杂度与时间复杂度的关系是:

$$\text{Msg 复杂度} = n + \sum_{i=1}^{n-1} \frac{n}{f(i)} + \sum_{i=0}^{n-1} \frac{n}{f(i)}$$

$$\text{时间复杂度} = O(n \cdot f(id))$$

3.5.2 有限制算法的下界 $\Omega(n \log n)$

可以看出, 上面的上界的时间复杂度很烂, 存在以下两个缺陷:

- ① 它们用一种非同寻常的方式使用 id , 即 id 决定 msg 延迟多长;
- ② 在每个容许的执行中, 执行轮数依赖于 id , 而 id 相对于 n 而言可能是巨大的。(更主要的)

这一节分两步给出了一个独立于 id (即复杂度与 id 无关), 且 msg 复杂度是 $\Omega(n \log n)$ 的算法:

第一步: 分析序等价环 R_n^{rev} 的 Msg 复杂度是 $\Omega(n \log n)$

第二步: 用 Ramsey 定理证明任意一个环都可以找到一个与之序等价的 R_n^{rev} 环, 从而证明了任意一个环的 Msg 复杂度下界是 $\Omega(n \log n)$

3.5.2.1 基于比较的算法

基本概念:

序等价: 两个环 x_0, x_1, \dots, x_{n-1} 和 y_0, y_1, \dots, y_{n-1} 是(次)序等价的, 若对每个 i 和 j , $x_i < x_j$, 当且仅当 $y_i < y_j$ 。

行为相似: 考虑两个执行 α_1, α_2 和两个结点 p_i, p_j , 我们说 p_i 在 α_1 的第 k 轮里的行为相似于 p_j 在 α_2 的第 k 轮里的行为, 若下述条件成立:

- ① p_i 在 α_1 的第 k 轮里发送一个 msg 到其左(右)邻居当且仅当 p_j 在 α_2 的第 k 轮里发送一个 msg 到其左(右)邻居;
- ② p_i 在 α_1 的第 k 轮里作为一个 $leader$ 终止当且仅当 p_j 在 α_2 的第 k 轮里作为一个 $leader$ 终止。

主动轮: 若某一轮在任何次序等价的环上均无 msg 发送, 则该轮是无用的, 而有用的轮被称为是主动的(active)。则对于序等价的两个环 P_i 和 P_j , 经过相同的 K 个主动轮之后, P_i 和 P_j 的状态仍然相同。

几个定理:

定理 1: R_n^{rev} 划分为长度为 j (j 是 2 的方幂)的连续片断, 则所有这些片断是序等价的。

证明见作业

定理 2: 对所有 $k < n/8$ 以及每个 S_n 的 k -邻居集 N , 在 S_n 中与 N 序等价的 k -邻居集的个数(包括 N 本身)大于 $\frac{n}{2(2k+1)}$

证明: N 由 $2k+1$ 个 id 构成, 设 j 是大于 $2k+1$ 的 2 的最小方幂。将 S_n 划分为 n/j 个连续片断, 使某一片段包含 N 。

由 S_n 的构造可知, 上述划分所得的所有片段均是序等价的。因此, 至少有 n/j 个邻居集和 N 是序等价的。

$$\text{设 } j=2^i, \because 2^{i-1} < 2k+1 < 2^i, \therefore j < 2(2k+1)$$

$$\text{故与 } N \text{ 序等价的邻居集数目} = \frac{n}{j} > \frac{n}{2(2k+1)}$$

定理 3: 在 $\text{exec}(S_n)$ 里, 主动轮的数目至少为 $n/8$ (反证法, $T=k$)

定理 4: 对于 $\forall k \in [1, n/8]$, 在 $\text{exec}(S_n)$ 的第 k 个主动轮里, 至少有 $\frac{n}{2(2k+1)}$ 个

msg 被发送

根据定理 4: 在 $\text{exec}(S_n)$ 里发送 msg 的总数至少为

$$\sum_{k=1}^{n/8} \frac{n}{2(2k+1)} \geq \frac{n}{6} \sum_{k=1}^{n/8} \frac{1}{k} > \frac{n}{6} \ln \frac{n}{8}$$

即 $\Omega(n \log n)$

注意: 为了使上述定理成立, 要求标识符是取自集合 $\{0, 1, \dots, n^2 + 2n - 1\}$ 。// 该集合的势为 $n^2 + 2n$ 。

原因是 S_n 中最小标识符为 n , 最大标识符为 $n^2 + n - 1 = (n+1) * \text{rev}(n-1) + n$ 。

定理 5: 设 A 是一个运行时间为 $r(n)$ 的时间受限的同步算法, 则对于每个 n , 存在一个具有 $n^2 + 2n$ 个 id 的集合 C_n , 使得 A 是 C_n 上的一个基于 $r(n)$ -比较的算法, 这里 n 是环大小。(Ramsey 定理证明)

定理 6: 对每个同步的时间有界的 leader 选举算法 A , 以及每个 $n > 8$, n 为 2 的方幂, 存在一个大小为 n 的环 R , 使得 A 在 R 上的容许执行里发送 $\Omega(n \lg n)$ 个 msgs。

4. 分布式系统中的计算模型

4.2 基本知识

TCP 与 UDP 的区别:

- ① 于连接与无连接
- ② 对系统资源的要求 (TCP 较多, UDP 少)
- ③ UDP 程序结构较简单
- ④ 流模式与数据报式
- ⑤ TCP 保证数据正确性, UDP 可能丢包
- ⑥ TCP 保证数据顺序, UDP 不保证

4.3 因果关系

4.2.1 分布式系统为何缺乏全局的系统状态?

答: 1. **非即时通信**。系统的全局状态依赖于观察点, 因为: 传播延时、网络资源的竞争、丢失 msg 重发

2. **相对性影响**。因为大多数计算机的实际时钟均存在漂移, 故相对速度不同, 时钟同步仍然是一个问题。所以使用时间来同步不是一个可靠机制。

3. **中断**。即使可忽略其他影响, 也不可能指望不同的机器会同时做出某些反应。

所以, 不可能在同一时刻观察一个分布式系统的全局状态, 必须找到某种可以依赖的性质, 如时间回溯、因果相关。

4.2.2 Happens-before 关系 ($<_H$)

该关系是节点次序和消息传递次序的传递闭包:

- ❖ 规则 1: 若 $e_1 <_p e_2$, 则 $e_1 <_H e_2$
- ❖ 规则 2: 若 $e_1 <_m e_2$, 则 $e_1 <_H e_2$
- ❖ 规则 3: 若 $e_1 <_H e_2$, 且 $e_2 <_H e_3$, 则 $e_1 <_H e_3$
- ❖ 并发事件: 若两事件不能由 $<_H$ 定序

4.2.3 Lamport 时间戳

基本思想:

- 每个事件 e 有一个附加的时戳: $e.TS$
- 每个节点有一个局部时戳: my_TS
- 每个 msg 有一个附加时间戳: $m.TS$
- 节点执行一个事件时, 将自己的时戳赋给该事件;
- 节点发送 msg 时, 将自己的时戳赋给所有发送的 msg 。

算法实现:

```
Initially:  $my\_TS=0$ ;  
On event  $e$ :  
    if (  $e$  是接收消息  $m$  ) then  
         $my\_TS = \max ( m.TS, my\_TS );$   
        //取  $msg$  时戳和节点时戳的较大者作为新时戳  
     $my\_TS++$ ;  
     $e.TS=my\_TS$ ; //给事件  $e$  打时戳  
    if (  $e$  是发送消息  $m$  ) then  
         $m.TS=my\_TS$ ; //给消息  $m$  打时戳
```

4.2.2 向量时戳

向量时戳意义:

在因果关系上, $e1.VT \leq_v e2.VT$ 表示 $e2$ 发生在 $e1$ 及 $e1$ 前所有的事件之后。更精确的说, 向量时钟的次序为:

$$e1.VT \leq_v e2.VT \text{ iff } e1.VT[i] \leq e2.VT[i], i=1,2,\dots,M$$
$$e1.VT <_v e2.VT \text{ iff } e1.VT \leq_v e2.VT \text{ 且 } e1.VT \neq e2.VT$$

算法实现:

```
Initially:  $my\_VT=[0,\dots,0]$ ;  
On event  $e$ :  
    if (  $e$  是消息  $m$  的接收者 ) then  
        for  $i=1$  to  $M$  do //向量时戳的每个分量只增不减  
             $my\_VT[i] = \max( m.VT[i], my\_VT[i] );$   
         $my\_VT[self]++$ ; //设变量  $self$  是本节点的名字  
         $e.VT=my\_VT$ ; //给事件  $e$  打时戳  
    if (  $e$  是消息  $m$  的发送者 ) then  
         $m.VT=my\_VT$ ; //给消息  $m$  打时戳
```

算法性质:

- 1) 若 $e <_H e'$, 则 $e.VT <_{VT} e'.VT$
∴ 算法确保对于每个事件满足:
若 $e <_p e'$ 或 $e <_m e'$, 则 $e.VT <_{VT} e'.VT$
- 2) 若 $e <_H e'$, 则 $e.VT <_{VT} e'.VT$
pf: 若 e 和 e' 因果相关, 则有 $e' <_H e$, 即 $e'.VT <_{VT} e.VT$
若 e 和 e' 是并发的, 则在 $H-DAG$ 上, 从 e 到 e' 和从 e' 到 e 均无有向路径, 即得:
 $e.VT <_{VT} e'.VT$ 且 $e'.VT <_{VT} e.VT$
当且仅当 $e.VT$ 和 $e'.VT$ 是不可比时, 称向量时戳是捕获并发的!

4.2.3 因果通信

基本思想:

- ❖ 抑制从 P 发送的消息 m, 直至可断定没有来自于其它处理器上的消息 m', 使 $m' <_v m$.
- ❖ 在每个节点 P 上:

earliest[1..M]: 存储不同节点当前能够传递的消息时戳的下界

earliest[k]表示在 P 上, 对节点 k 能够传递的 msg 的时戳的下界

blocked[1..M]: 阻塞队列数组, 每个分量是一个队列

算法实现:

定义时戳 1_k : 若使用 Lamport 时戳, 则 $1_k = 1$;

若用向量时戳, 则 $1_k = (0, \dots, 1, 0, \dots, 0)$, k^{th} 位为 1

初始化

1: earliest[k] = 1_k , $k=1, \dots, M$

2: blocked[k] = { }, $k=1, \dots, M$ //每个阻塞队列置空

On the receipt of msg m from node p:

delivery_list = { };

if (blocked[p] 为空) then

earliest[p] = m.timestamp;

将 m 加到 blocked[p] 队尾; //处理收到的消息

while ($\exists k$ 使 blocked[k] 非空 and 对每个 $i=1, \dots, M$ (除 k 和 self 外),

not_earliest(earliest[i], earliest[k], i)) //处理阻塞队列

//对非空队列 k, 若其他节点 i 上无比节点 k 更早的 msg 要达到本
//地, 则队列 k 的队首可解除阻塞

将 blocked[k] 队头元素 m' 出队, 且加入到 delivery_list;

if (blocked[k] 非空) then

将 earliest[k] 置为 m'.timestamp;

else increment earliest[k] by 1_k //end while

deliver the msgs in delivery_list; //按因果序

not_earliest(proc_i_vts, msg_vts, i) //前者大于后者时为真

if (proc_i_vts[i] > msg_vts[i])

return true;

else return false;

}

问题:

上述算法可能会发生死锁: 若一节点长时间不发送你要的 msg, 会发生死锁。因此, 上述因果通信算法通常被用于组播的一部分。