Sterowanie Procesami Dyskretnymi

Prowadzący: dr inż. Mariusz Makuchowski Grupa: Andrzej Szmyt, Daniel Zagdanski Termin oddania: 10.06.2016 r. Ćwiczenie nr 4 - Algorytm Carliera Sugerowana ocena: 5.0

9 czerwca 2016

1 Wyniki działania programu:

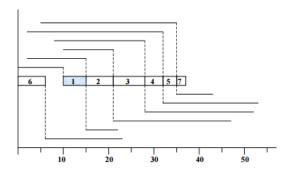
- data.0 carl: 228 0 2 1 3
- data.1 carl: 3026 0 44 29 27 17 24 9 20 5 47 4 12 48 6 1 36 3 7 32 45 31 33 22 42 13 46 21 49 10 8 18 28 41 16 37 19 15 23 35 39 38 2 34 11 40 26 43 14 30 25
- data.2 carl: 3665 37 0 27 5 21 9 19 34 10 20 28 48 2 45 17 42 16 18 46 12 4 26 38 6 31 33 23 25 32 39 43 15 8 7 49 36 44 13 40 1 41 30 11 29 22 24 47 3 14 35
- data.3 carl: 3309 34 10 5 15 6 46 13 37 20 49 35 11 33 31 7 24 22 3 18 36 14 28 16 0 17 39 9 29 19 41 12 32 44 43 25 45 47 48 1 2 42 30 23 4 21 8 27 26 40 38
- data.4 carl: 3191 0 38 14 31 4 32 25 40 45 36 23 16 26 19 41 42 47 20 12 28 35 48 10 15 49 9 5 37 17 24 18 1 27 39 8 43 3 2 6 29 7 46 30 33 34 11 44 22 21 13
- data.5 carl: 3618 0 43 24 34 27 3 29 44 42 45 9 8 39 15 16 13 20 19 7 46 26 37 2 6 47 23 36 4 35 5 25 14 49 40 38 22 11 21 12 1 33 17 10 48 18 41 31 32 30 28
- data.7 carl: 3821 47 0 40 39 27 45 43 22 33 28 31 37 35 48 49 1 14 8 34 15 7 17 6 41 24 36 4 44 19 20 18 11 10 25 42 5 12 3 30 26 13 21 23 16 9 38 29 46 2 32
- data.8 carl: 3634
 29 48 4 28 36 13 21 7 15 3 10 24 14 18 22 17 34 38 1 27 2 40 25 46 26 19 23 41 11 31 44 33 32 49 45 42 8 43 9 0 12 47 6 35 37 5 20 39 16 30

2 Algorytm Carlier

Opisywany algorytm jest schematem BandB,czyli schemacie podziału i ograniczeń, wyjątkowo skutecznego dla pewnych zestawów danych, który generuje dla każdego węzła w drzewie rozwiązań kompletne rozwiązanie używając do tego celu algorytmu S. Na bazie tego rozwiązanie określana jest zasada podziału, dolne i górne ograniczenia oraz reguły eliminacji, korzystając z pewnych własności π^S opisanych poniżej.

Podstawowe własności Niech π^S będzie permutacją wygenerowaną Algorytmem S z drogą krytyczną (a,b). Problem $1|r_j,q_j|Cmax$ jest równoważny problemowi z czasami przygotowawczymi, żądanymi terminami zakończenia oraz kryterium minimalizacji maksymalnego spóźnienia Lmax

oznaczonego $1|r_j|Lmax$. Istotnie, niech $D=min_{1\leq j\leq n}d_j$. Stąd mamy $q_j=D-d_j>0$ Zachodzą dwa wyłączające się wzajemnie przypadki: (1) jeśli π^S nie jest optymalna to istnieje zadanie $c\in J$ oraz zbiór $K\subseteq J$ takie, że $h(K)>C_{max}(\pi^S)-p_c$ oraz w rozwiązaniu optymalnym c jest wykonywane przed lub za wszystkimi zadaniami z K; (2) jeśli π^S jest optymalna to istnieje $I\subseteq J$ taki, że $C_{max}(\pi^S)=h(I)$.



Ryc. 1: Wykres ustawienia elementów RPG na osi

2.1 Podzial Zadania

Zdefiniujmy zbiór K=c+1,...,b. Zgodnie z definicją mamy $q_c < q_j, j \in K$. Łatwo zauważyć, że zachodzi $S_c < r_j$, $j \in K$. Istotnie, gdyby zachodziło $S_c r_i$ dla pewnego $i \in K$, to zadanie i byłoby gotowe do wykonywania w chwili czasowej $t=S_c$, w której podejmowano decyzje o uszeregowaniu zadania c, i zadanie to zostałoby uszeregowane w chwili t zamiast c ze względu na warunek $q_j > q_c$. Zatem otrzymujemy nierówność prawdziwą dla każdego $j \in K$.

$$r_j > S_c = r_a + \sum_{t=a}^{c+1} P_t$$

implikującą oczywistą nierówność

$$r(K) = \min_{i \in K} r_i > S_c = r_a + \sum_{t=a}^{c+1} P_t.$$

Zgodnie z definicją zbioru K mamy

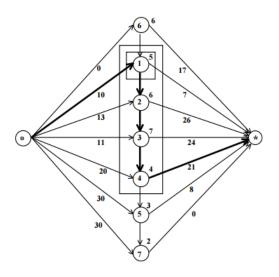
$$q_b = \min_{j \in K} q_j = q(K).$$

Zatem ostatecznie

$$h(K) = r(K) + p(K) + q(K) > r_a + p(I) + q_b - p_c = C_{max}(\pi) - p_c$$

co kończy dowód własności.

Przyjmujemy początkowo $UB = \infty$. Wyznaczamy π^S poprzez zastosowanie Algorytmu S, a w dalszej kolejności odpowiadającą mu wartość funkcji celu $C_{max}(\pi^S)$, drogę krytyczną (a,b), zadanie interferencyjne c oraz zbiór krytyczny K. Jeśli c nie istnieje to otrzymane rozwiązanie jest optymalne dla rozważanego problemu. W przeciwnym przypadku kreowane są 2+1 problemy potomne (następniki w drzewie rozwiązań), z których 2 podlegają sprawdzeniu zaś jeden jest zawsze eliminowany. Dwa podstawowe problemy potomne są określone następująco:



Ryc. 2: Interpretacja zadania c oraz zbioru K na grafie

 \bullet "zadanie c jest wykonywane przed wszystkimi zadaniami ze zbioru K". Warunek ten jest uwzględniany poprzez modyfikację danych problemu według zasady

$$q_c := max(q_c, p(K) + q_b).$$

ullet "zadanie c jest wykonywane za wszystkimi zadaniami ze zbioru K". Warunek ten jest uwzględniany poprzez modyfikację danych problemu według zasady

$$r_c := max(r_c, r(K) + p(K))$$

2.2 Eliminacja

Dla rozpatrywanej permutacji π^S tworzony jest zbiór $L=(i\in J/K:p_i>UB-h(K))$. Jeśli $i\in L$ to i musi być wykonywane przed lub za K. Odpowiednio budowane są dwa dodatkowe testy eliminacyjne 1. Jeśli $i\in L$ oraz

$$r_i + p_i + p(K) + q_b \ge UB)$$

to imusi być wykonywane za wszystkimi zadaniami z K co pozwala na wykonanie modyfikacji

$$r_i := max(r_i, r(K) + p(K))$$

Jeśli $i \in L$ oraz

$$r(K) + p_i + p(K) + q_i \ge UB$$

to i musi być wykonywane przed wszystkimi zadaniami z K co pozwala na wykonanie modyfikacji

$$q_i := max(q_i, q(K) + p(K))$$

Wpływ strategii przeglądania i dodatkowych testów eliminacyjnych na efektywność pracy algorytmu:

3.1 Algorytm Carliera bez testów eliminacyjnych:

• Algorytm Carliera bez wyboru strategii:

data 0	7 [ms]
data 1	374 [ms]
data 2	149853 [ms]
data 3	88 [ms]
data 4	18 [ms]
data 5	$13569 \; [ms]$
data 6	1076987 [ms]
data 7	38286357 [ms]
data 8	>24h

Tabela 1: Algorytm Carliera bez wyboru strategii

• Algorytm Carliera z wyborem właściwej strategii przeglądania:

z testami, bez strategii, czasy [ms]											
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	średnia
data 0	30	3	2	4	2	1	1	28	1	1	7,3
data 1	22	26	20	17	18	18	18	22	20	19	20
data 2	35	35	38	33	27	31	28	38	29	28	32,2
data 3	25	25	21	25	18	17	18	31	17	17	21,4
data 4	34	34	35	33	26	30	27	35	26	31	31,1
data 5	31	29	78	29	26	27	24	93	29	25	39,7
data 6	74	80	70	100	65	65	68	68	63	93	74,6
data 7	43	52	40	37	38	70	64	43	39	38	46,4
data 4	22	17	18	14	23	30	23	21	22	27	21,7

Tabela 2: Algorytm Carliera z wyborem właściwej strategii przeglądania

3.2 Algorytm Carliera z testami eliminacyjnymi:

• Algorytm Carliera bez wyboru strategii:

bez testów, z wyborem strategii, czasy [ms]											
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	średnia
data 0	2	2	1	2	1	1	1	3	4	139	15.6
data 1	14	19	16	24	61	14	16	17	24	79	28.4
data 2	26	43	47	47	56	35	36	38	39	76	44.3
data 3	84	114	119	112	213	96	161	97	163	102	126.1
data 4	10	23	21	28	31	20	15	16	19	17	20
data 5	14	20	18	22	45	37	16	15	34	18	23.9
data 6	22	24	25	69	25	19	19	20	28	20	27.1
data 7	29	31	34	30	40	28	23	27	36	56	33.4
data 8	64	26	27	30	26	28	21	21	28	26	29.7

Tabela 3: Algorytm Carliera z testami eliminacyjnymi

• Algorytm Carliera z wyborem właściwej strategii przeglądania:

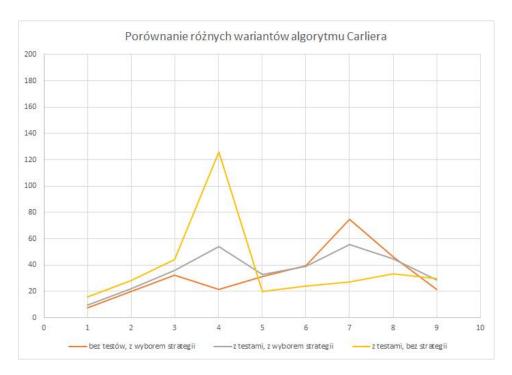
z testami, z wyborem strategii, czasy [ms]											
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	średnia
data 0	34	10	31	9	2	2	4	3	2	1	9.8
data 1	17	30	20	33	19	17	19	19	21	24	21.9
data 2	39	28	32	41	38	34	31	30	36	49	35.8
data 3	35	88	24	27	54	23	51	175	31	32	54
data 4	42	38	27	27	39	24	31	27	31	45	33.1
data 5	23	36	24	30	20	24	31	111	56	35	39
data 6	109	86	39	40	44	44	53	49	35	59	55.8
data 7	29	35	35	33	33	33	46	41	26	139	45
data 8	13	69	53	20	21	25	23	19	23	24	29

Tabela 4: Algorytm Carliera z wyborem właściwej strategii przeglądania

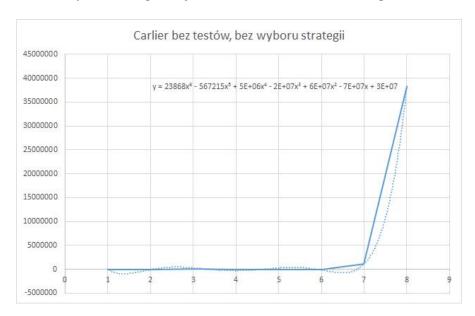
4 Porównanie trzech wariantów algorytmu Carliera:

- bez testów eliminacyjnych, z wyborem właściwej strategii przeglądania
- z testami eliminacyjnymi, z wyborem właściwej strategii przeglądania
- z testami eliminacyjnymi, bez wyboru strategii

Algorytm Carliera bez wyboru właściwej strategii oraz bez testów eliminacyjnych:



Ryc. 3: Interpretacja zadania c oraz zbioru K na grafie



Ryc. 4: Interpretacja zadania c oraz zbioru K na grafie

5 Wnioski

Jak widać algorytm jest bardzo czasochłonny, przeprowadzenie eksperymentu zajęło ponad trzy dni, już na siódmym zestawie danych algorytm wykonywał się w 10 godzin, a długość obliczeń na zestawie ósmym to już ponad 24 godziny. Dla sprawdzenia jaki czasochłonny jest algorytm, w excelu dodano linię trendu, złożoność algorytmu wynosi $O(x^6)$.

Uzupełnienie badał z użyciem Schrage i Schrage z podzialem o dodatkowe testy eliminacyjne oraz odpowiednią strategię przeglądania przyspieszyło przeglądanie węzłów przez szybszą ich eliminację i przeglądanie najbardziej prawdopodobnych gałęzi

Zastosowanie dodatkowych testów eliminacyjnych oraz wybór właściwej strategii przeglądania pozwoliło znacząco skrócić czas obliczania, złożoność algorytmu wynosi O(1), ponieważ utrzymuje się mniej więcej na tym samym poziomie poziomie, występują małe, prawie niezauważalne zmiany.

Można zauważyć, że wśród danych wejściowych otrzymujemy zestawy lepiej i gorzej ułożone. Bardzo dużo problemów pojawiło się przy zestawie data.8 oraz data.7, głównie przy wykonywaniu algorytmu Carliera bez dodatkowych testów eliminacyjnych oraz bez wyboru strategii.

W przypadku małych ilości danych algorytm Carliera nie ma problemu nawet bez wyboru strategii, co można zauważyć w przypadku dane.0, gdy liczba danych=4. Także nie występują problemy z obliczeniem jeżeli dane są korzystnie ułożone, na podstawie eksperymentów możemy stwierdzić, że takim zestawem dobrze ułożonym jest zestaw data.4.

W czasie wykonywania eksperymentu bez testów eliminacyjnych oraz bez wyboru strategii procesor wykorzystywał 70

Do algorytmu zostało także dodane odkładanie podproblemów na kopcach. Każdy z elementów kopca otrzymuje oznaczenie po której stronie się znajduje (lewa, prawa).

Uzupełnienie badał z użyciem Schrage i Schrage z podzialem o dodatkowe testy eliminacyjne oraz odpowiednią strategię przeglądania przyspieszyło przeglądanie węzłów przez szybszą ich eliminację i przeglądanie najbardziej prawdopodobnych gałęzi

Literatura

- [1] M Makuchowski, dostęp z dnia 30.05.2016 r.1. http://mariusz.makuchowski.staff.iiar.pwr.wroc.pl/download/courses/sterowanie.procesami.dyskretnymi/lab.instrukcje/lab05.carlier/carl.literatura/
- [2] M. Makuchowski, $dostęp\ z\ dnia\ 30.05.2016\ r.1\ mariusz.makuchowski.staff.iiar.pwr.wroc.pl/\ downloadcoursessterowanie.procesami.dyskretnymi/lab.instrukcjelab04.schrageschr.literaturaa.schrage.pdf$
- [3] Cz. Smutnicki, Algorytmy szeregowania zadań, Oficyna Wydawnicza Politechniki Wrocławskiej, Wrocław 2012.