



ugr

Universidad  
de Granada

ALGORÍTMICA  
GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA

## Práctica 3

---

### El supercomputador

#### Autores

María Jesús López Salmerón  
Nazaret Román Guerrero  
Laura Hernández Muñoz  
José Baena Cobos  
Carlos Sánchez Páez



DECSAI

Departamento de Ciencias de la Computación e I.A.  
Universidad de Granada

ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIERÍAS INFORMÁTICA Y DE  
TELECOMUNICACIÓN

CURSO 2017-2018

# Índice

<b>1. Descripción de la práctica</b>	<b>1</b>
<b>2. Algoritmo diseñado</b>	<b>1</b>
2.1. Demostración de optimalidad . . . . .	2
<b>3. Análisis de eficiencia</b>	<b>3</b>
<b>4. Conclusiones</b>	<b>3</b>

# Índice de figuras

1. Descripción del problema . . . . .	1
2. Procesos para la demostración gráfica. . . . .	2
3. Demostración gráfica . . . . .	3

# 1. Descripción de la práctica

El objetivo de esta práctica es diseñar un algoritmo para resolver el problema de *el supercomputador*. Este problema consiste en lo siguiente:

**Descripción 1 (Supercomputador)** *Una empresa debe realizar una tarea costosa: para eso tienen un supercomputador y un número ilimitado (a efectos prácticos) de computadores personales.*

*Para llevar a cabo la tarea, ésta se divide en  $n$  subprocesos que pueden llevarse a cabo de manera independiente. Cada subproceso consta de dos etapas independientes: la primera se lleva a cabo en el supercomputador con un tiempo  $p(i)$  segundos y la segunda etapa se lleva a cabo en uno de los computadores independientes con un tiempo de  $f(i)$  segundos.*

*Puesto que siempre hay algún computador personal, la segunda etapa puede realizarse en paralelo. Sin embargo, el supercomputador solo puede llevar a cabo una tarea a la vez.*

Se desea encontrar el orden en el que computar los subprocesos de forma que se minimice el tiempo del proceso global. Para ello se diseñará un algoritmo *voraz*.

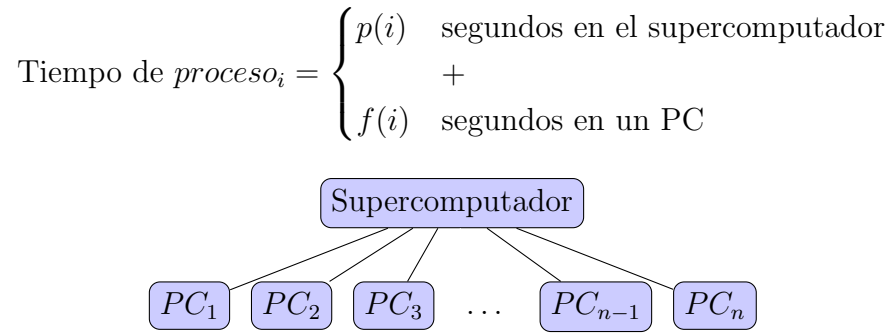


Figura 1: Descripción del problema

## 2. Algoritmo diseñado

Nuestro algoritmo voraz se compone de:

- **Conjunto de candidatos.** Todos los procesos a ejecutar.  $P = \{p_1, p_2, \dots, p_n\}$ .
- **Conjunto de seleccionados.** Aquellos procesos que iremos incorporando a la lista final.
- **Función solución.**  $p_i$  completado  $\forall i \in [1, \#P]$ .
- **Función de factibilidad.** El tiempo de ejecución de un proceso debe ser finito.
- **Función de selección.** Seleccionaremos aquel proceso que tenga un  $f(i)$  mayor.
- **Función objetivo.** Obtener la solución cuyo tiempo global sea menor, siendo  $t_{fin\ global} = t_0 + \sum_{i=1}^n p(i) + \max\{t_{restante}(p_1), \dots, t_{restante}(p_n)\}$ .

## 2.1. Demostración de optimalidad

Sea  $P = \{p_1, p_2, \dots, p_n\}$  el conjunto de procesos candidatos. Queremos demostrar que para que el tiempo global de ejecución sea mínimo debemos incorporar los elementos de  $P$  a  $S$  (conjunto solución) en orden decreciente de  $f(i)$ . Vamos a demostrarlo por reducción al absurdo.

Una aclaración trivial es que el tiempo que tarda cada proceso es constante. Es decir, da igual en qué momento ejecutemos un determinado  $p_i$ , ya que  $t_i = p(i) + f(i)$  siempre. Lo que variará será el tiempo de ejecución global, ya que tendremos que esperar a que finalice la parte paralelizable ( $f(i)$ ) de todos los procesos.

$$\text{Sea } t_{fin_{global}} = t_0 + \sum_{i=1}^n p(i) + \max\{t_{restante}(p_1), \dots, t_{restante}(p_n)\}.$$

Sea  $p_x \in P$  un proceso tal que  $f(p_x) \geq f(p_i) \forall i \in [1, \#P]$ .

Si  $p_x$  se ejecuta el primero:

$$t_{inicio}(f(p_x)) = t_0 + p(p_x)$$

$$t_{fin}(f(p_x)) = t_{inicio}(f(p_x)) + f(p_x)$$

Sea  $t_{fin}(p) = t_0 + \sum_{i=1}^n p(i)$  el momento en el que han finalizado todos los cálculos del superordenador. Entonces:

$$t_{restante}(p_x) = t_{fin}(p_x) - t_{fin}(p)$$

**Reducción al absurdo** Supongamos que no eligiendo  $p_x$  como el primer proceso obtenemos una solución óptima. Entonces:

$$t'_{inicio}(f(p_x)) = t_0 + \underbrace{\sum_{i=1}^{pos_x-1} p(p_i)}_{\text{espera a los anteriores}} + p(p_x) \rightarrow$$

$$t'_{inicio}(p_x) > t_{inicio}(p_x) \rightarrow t'_{fin}(p_x) > t_{fin}(p_x) \rightarrow t_{restante}p(x)' > t_{restante}(p_x)$$

Por tanto, como  $t'_{restante}(p(x))$  es mayor:

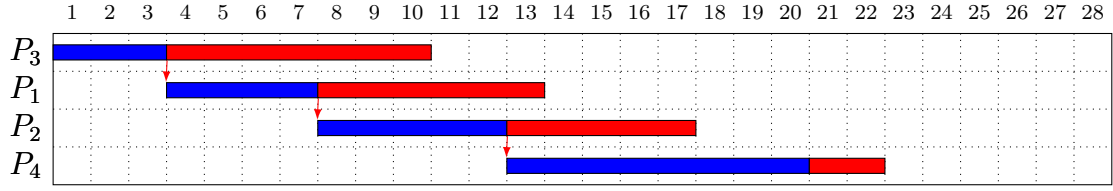
$$\max\{t_{restante}(p_1), \dots, t_{restante}(p_x), \dots, t_{restante}(p_n)\} > \max\{t_{restante}(p_1), \dots, t_{restante}(p_x), \dots, t_{restante}(p_n)\}$$

Por tanto,  $t'_{fin_{global}} > t_{fin_{global}} \rightarrow$  Solución no óptima  $\rightarrow$  **contradicción**  $\rightarrow$  nuestra hipótesis es correcta.

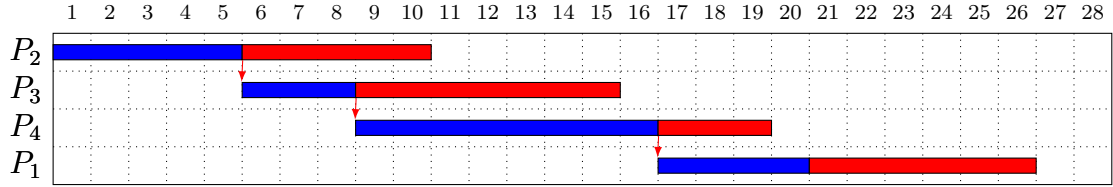
Podemos ver este fenómeno gráficamente:

Proceso	$p(i)$	$f(i)$
$P_1$	4	6
$P_2$	5	5
$P_3$	3	7
$P_4$	8	2

Figura 2: Procesos para la demostración gráfica.



(a)  $f(i)$  decreciente



(b)  $f(i)$  no decreciente

■ Tiempo de PC. ■ Tiempo de supercomputador.

Figura 3: Demostración gráfica

### 3. Análisis de eficiencia

Sin utilizar algoritmos voraces, una metodología para resolver el problema sería realizar todas las posibles permutaciones de procesos, calcular sus tiempos y elegir el menor. En términos de eficiencia, el problema es muy costoso, ya que obtendríamos una eficiencia de  $O(n!)$ .

Sin embargo, si implementamos un algoritmo *voraz*, nuestro problema se reduce a ordenar los procesos en función de su  $f(i)$ . Por tanto, sólo necesitamos un algoritmo de ordenación (por ejemplo, *Quicksort*, con eficiencia  $O(n \log(n))$ ), significativamente mejor que la del algoritmo no voraz.

### 4. Conclusiones

Como hemos podido ver a lo largo de la práctica, hay ocasiones en las que un algoritmo *voraz* nos aporta una gran ventaja, ya que nos permite solucionar un problema en principio difícil y costoso de forma muy eficiente: hemos transformado un problema de cálculo de todas las posibles permutaciones de los elementos de un conjunto de entrada a un simple problema de ordenación.