

# Proyecto #2: Programación paralela

## Algoritmo de Dijkstra

### Estructura de datos y algoritmos II

Cabello, Sofía      López, Ricardo      Núñez, Diego

16 de enero de 2021

## 1. Algoritmo utilizado y su implementación

Primero que nada, es importante aclarar que nos basamos en código encontrado en (Matloff, 2012) con algunas modificaciones, ya que se generaba una condición de carrera que será explicada más adelante.

¿Cómo correr el programa? El programa recibe dos parámetros desde la terminal, uno para indicar el número de nodos que tendrá el grafo aleatorio (llamado `nv` dentro del programa) y otro para indicar si se deben imprimir los resultados. Aunque esta última opción parece un poco extra o tonta, fue muy útil para las pruebas de rendimiento.

El programa comienza llenando la matriz de adyacencia del grafo. Como el programa crea grafos ponderados bidireccionales, no se ingresan valores negativos a la matriz. Primero se llena una mitad y después los valores son copiados a la otra, ya que la matriz debe ser simétrica.

Después, se inicializan los valores de un arreglo de `nv` espacios que indica si un nodo todavía no ha sido visitado. Al nodo 0 le corresponde el espacio 0 de este arreglo, al 1 el espacio 1 y así sucesivamente hasta `nv-1`. Cuando existe un valor de 1, entonces el nodo todavía no ha sido visitado. A este arreglo se le conoce como `notDone`.

Junto al arreglo anterior se inicializan los valores de otro arreglo llamado `mind`, que almacena las distancias mínimas almacenadas hasta el momento hacia cada nodo. Por defecto, estas distancias se inicializan con el valor de la arista que conecta directamente a cualquier nodo con el nodo 0. Además, este arreglo almacena datos de tipo `unsigned`, ya que esta versión del algoritmo que no utiliza una cola de prioridad no funciona con pesos negativos.

Teniendo todo listo comienza el algoritmo en sí. Se encuentra el constructor `parallel`, lo que significa que a partir de este punto se utilizarán varios

hilos. Primero, se inicializan tres variables, `step`, `mymv` y `mymd`. La primera variable indica que nodo se está revisando en un momento. Cada nodo es revisado una vez, por esta razón `step` va desde 0 hasta `nv-1`. La segunda y la tercera sirven para almacenar de manera local para los hilos cual es el nodo más cercano al nodo inicial que han encontrado de manera individual.

Después, en un bloque `single`, se inicializa los valores de `mv` y `md`. Estas variables almacenan el nodo más cercano al nodo inicial de entre todos los encontrados por todos los hilos. La variable `md` se inicializa en -1 (Que, como las distancias son de tipo `unsigned`, en realidad representa el mayor entero posible) y `mv` en 0. Esto es así ya que la distancia mínima encontrar al inicio del algoritmo es presuntamente infinita y el vértice hacia el que hay esa distancia es presuntamente inexistente hasta que se indique lo contrario.

Después, en una estructura `omp for`, cada hilo trabaja con un subconjunto de los nodos adyacentes al nodo 0, cada uno determina cual es el más cercano de su subconjunto. Luego, en una estructura `critical`, cada hilo pasa uno por uno a revisar si su menor valor encontrado es menor al ya existente. Si es así, se actualizan `mv` y `md` para referir al nodo más cercano en la iteración.

En una estructura `single`, se marca a este nuevo nodo más cercano como revisado, así que en la siguiente iteración ya no podrá ser seleccionado como el nodo más cercano al inicial.

Finalmente, en un ciclo `for` también paralelizado, se calculan distancias hacia todos los demás nodos y si es menor a la distancia más corta ya existente, se actualiza.

En este punto es donde se generaba la condición de carrera. OpenMP no asegura la manera ni el orden en cómo se ejecutarán las iteraciones de una estructura `for`. Por esta razón, un hilo podía terminar su parte primero y llegar a esta sección antes de que el otro, actualizando las distancias antes de que los demás hilos propusieran un nodo para ser el más pequeño en general. Para arreglar esto, se agregó una barrera después del `critical`, de esta manera se espera que todos los hilos actualicen `mv` y `md` si lo requieren antes de continuar.

En la siguiente iteración se repite el proceso, solo que esta vez ya estará marcado el nodo más cercano que se utilizó en la iteración anterior, por lo que ahora se ocupará el segundo más cercano y así sucesivamente hasta que no haya más nodos adyacentes al nodo inicial.

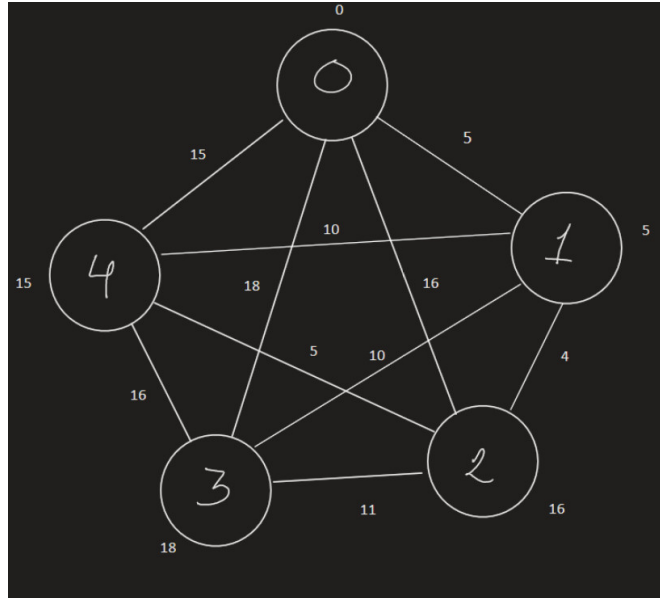


Figura 1: Grafo inicial

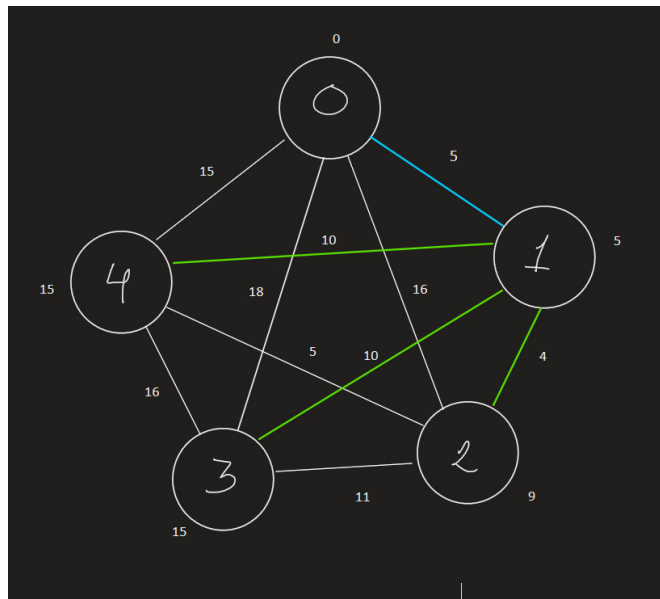


Figura 2: Primero se visita al nodo al nodo adyacente más cercano al origen.

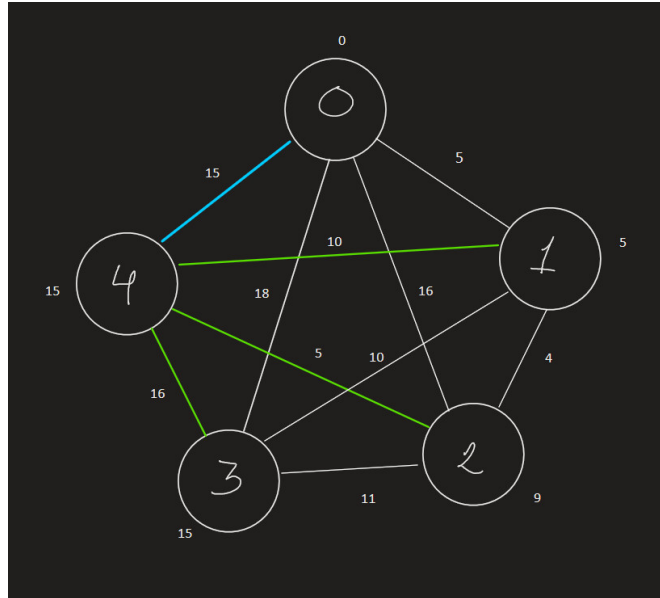


Figura 3: Después se visita el segundo más cerca.

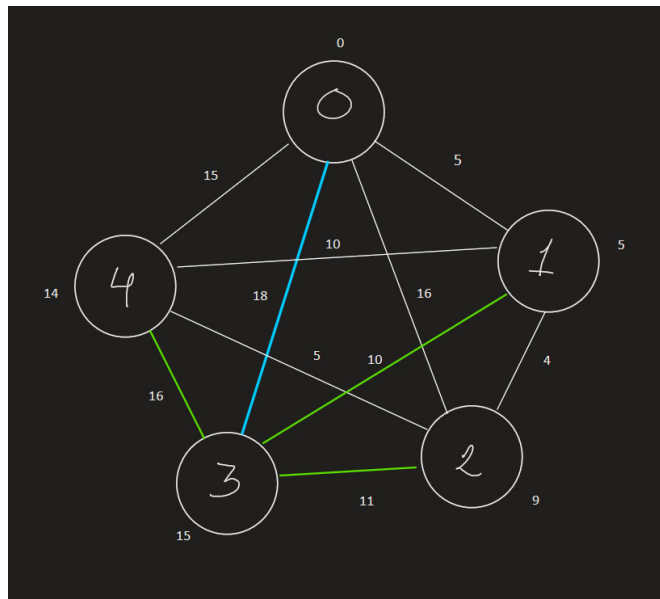


Figura 4: El algoritmo finaliza una vez que se visitó el más lejano.