

分布式统计计算

7. 常见并行算法的实现

李舰

华东师范大学

2018-01-07

目 录

- 1 排序和归并
 - 冒泡排序
 - 快速排序
 - 并行的桶排序
- 2 大规模矩阵运算

目 录

- 1 排序和归并
 - 冒泡排序
 - 快速排序
 - 并行的桶排序
- 2 大规模矩阵运算

冒泡排序算法

● 算法思路

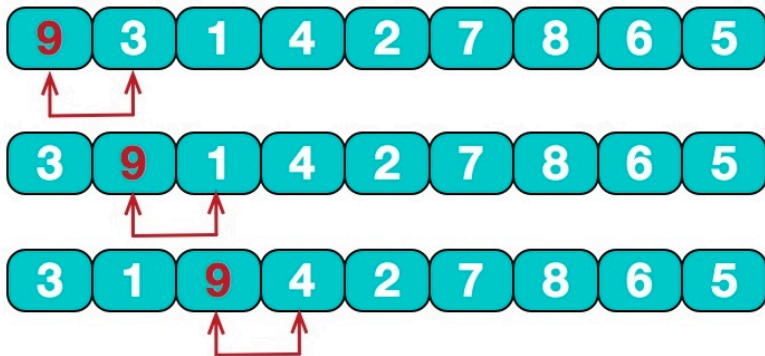
- 对相邻的元素进行两两比较，顺序相反则进行交换。
- 每一次迭代会将最大的元素浮到顶端，最终达到完全有序。
- 每一次迭代后，需要排序的元素会减少一个，直到最终结束。

● 时间复杂度

- 如果完全遍历的话，需要两两比较的次数为 $(n-1) + (n-2) + \cdots + 1$ ，化简后得 $(n-1)n/2$ ，也就是 $O(n^2)$ 。
- 如果设置停止条件，确认有序后不再迭代，这样最理想的情况下仅需 $n-1$ 次就能完成，但平均来看，不影响该算法是 $O(n^2)$ 复杂度。
- 冒泡排序是一种很简单的排序算法，经常拿来当反面教材，因为时间复杂度比较高。

算法介绍 (I)

相邻元素两两比较，反序则交换



算法介绍 (II)

第一轮完毕，将最大元素**9**浮到数组顶端



同理,第二轮将第二大元素**8**浮到数组顶端



排序完成



冒泡排序函数

● 代码说明

- 定义函数 `sort1`，输入待排序的向量 `x`，输出一个排好序的向量。与 R 内置的 `sort` 函数用法类似。
- 每一步迭代和交换位置通过 R 语言的循环与向量来实现，性能不是很好。

● 代码示例

```
sort1 <- function(x) {  
  n <- length(x)  
  if (n <= 1) return(x)  
  for (i in 1:(n-1)) {  
    for (j in 1:(n-i)) {  
      if (x[j] > x[j+1]) {  
        x[j:(j+1)] <- x[(j+1):j]  
        if (n == 2) return(x)  
      }  
    }  
  }  
  return(x)  
}
```

目 录

- 1 排序和归并
 - 冒泡排序
 - 快速排序
 - 并行的桶排序
- 2 大规模矩阵运算

快速排序算法

● 算法思路

- 首先确定一个主元 (Pivot)，通常取第一个数。也可以同时取三个，首尾各一，加上中间一个，把中间的当作主元。
- 目标是让主元左边的数都比它小，右边的数都比它大，因此可以从左遍历找小的，从右遍历找大的，然后交换，这是算法比较快的关键。
- 对于左段和右段，通过递归来继续计算。

● 时间复杂度

- 该算法中数据会分成 2 份、4 份、8 份，以此类推，最后所有的组大小都为 1，这个过程大约需要 $\log(n)$ 步。
- 每一步中，将所有元素和主元比较，大约需要 n 个操作。
- 可得时间复杂度为 $O(n\log(n))$ 。

算法介绍 (I)

原始数组



对这三个值进行排序

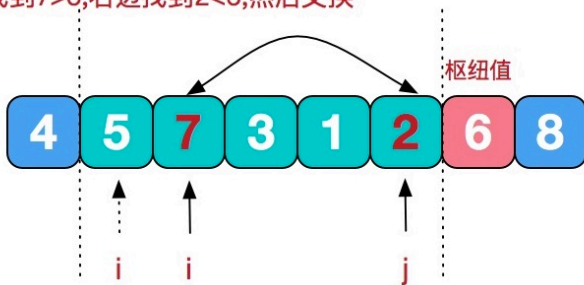


将枢纽值6放在数组末尾



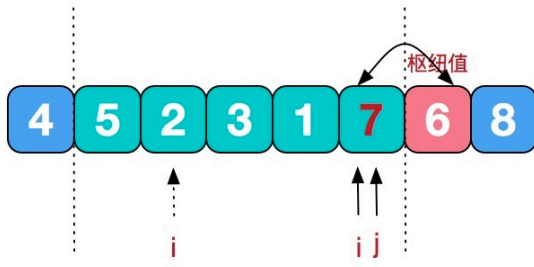
算法介绍 (II)

先从左边扫描, 找到 $7 > 6$; 右边找到 $2 < 6$, 然后交换



算法介绍 (III)

继续从左边进行扫描，寻找大于6的数，此时i和j碰撞，将7和枢纽值6交换



算法介绍 (IV)

此时第一轮分割完成，我们可以看到，左边均小于6，右边均大于6



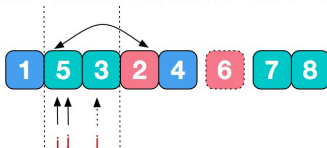
递归对子序列进行这种处理（先三位取中，再以中值分割）



算法介绍 (V)

对左序列三数取中，并将中值放置数组末尾，然后扫描分割，右序列同理

依然从左边开始扫描 找到 $5 > 2$ ，然后从右边扫描，没找到小于2的数，但此时 i 和 j 碰撞，此轮结束，交换5和2



此时，枢纽值2将左子序列分成两部分，左边{1}均小于2，右边{3,5,4}均大于2。右子序列同样处理，此处不表。



然后继续递归处理，对每个子序列先进行三数取中，在以中值进行分割，最终使得整个数组有序。



快速排序函数

● 代码说明

- 定义函数 `sort2`，输入待排序的向量 `x`，输出一个排好序的向量。与 R 内置的 `sort` 函数用法类似。
- 主要演示递归的实现方式。省略了具体每一步迭代换位的过程，改用 R 的向量操作来实现。

● 代码示例

```
sort2 <- function(x) {  
  if(length(x) <= 1) return(x)  
  x2 <- x[1]  
  x1 <- x[x < x2]  
  x3 <- x[x > x2]  
  
  y1 <- sort2(x1)  
  y2 <- x2  
  y3 <- sort2(x3)  
  y <- c(y1, y2, y3)  
  return(y)  
}
```

目录

- 1 排序和归并
 - 冒泡排序
 - 快速排序
 - 并行的桶排序
- 2 大规模矩阵运算

桶排序算法

● 算法思路

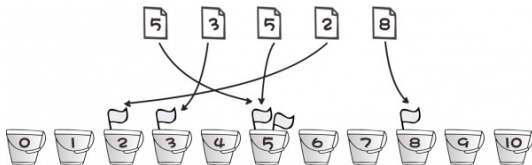
- 将数据分成不同的“桶”，每个桶包含部分数据。
- 对每个桶的数据进行排序，得到多个有序向量。
- 将多个有序向量合并成一个更大的有序向量，称为“归并”。

● 并行的桶排序

- 为了归并简单，可以将数据根据分位数来划分，这样确保每个“桶”排序后的结果可以直接拼接到一起。
- 如果每个“桶”的数据随机划分，需要使用算法进行归并，比如树方法。

● 注意

- “桶排序”也指另外一种将数据填入编好号的桶中的算法。



并行桶排序函数

● 并行代码

```
mcbsort <- function(x, ncores = 2, nsamp = 1000) {  
  require(parallel)  
  samp <- sort(x[sample(1:length(x), nsamp,  
    replace = TRUE)])  
  dowork <- function(me) {  
    k <- floor(nsamp / ncores)  
    if (me > 1) mylo <- samp[(me - 1) * k + 1]  
    if (me < ncores) myhi <- samp[me * k]  
    if (me == 1) {  
      myx <- x[x <= myhi]  
    } else {  
      myx <- x[x > mylo & x <= myhi]  
    }  
    sort(myx)  
  }  
  res <- mclapply(1:ncores, dowork, mc.cores = ncores)  
  c(unlist(res))  
}
```

并行桶排序函数

● 测试代码

```
test <- function(n, ncores) {  
  x <- runif(n)  
  mcbstest(x, ncores = ncores, nsamp = 1000)  
}  
test(100, 2)
```

● 代码说明

- 定义函数 `mcbstest`，使用 `parallel` 包里的 `multicore` 来实现并行。参数 `x` 表示待排序的向量，参数 `ncores` 表示核心数，参数 `nsamp` 表示抽取子样本的数目。
- 函数 `test` 用来产生随机数并调用 `mcbstest` 进行排序，返回 `mcbstest` 的结果。
- 由于该示例使用了 `multicore` 的功能来并行，所以只能运行在类 Unix 的操作系统中。
- 该函数主要演示并行，对于每个节点的排序算法直接调用 `sort` 实现。

目 录

1 排序和归并

2 大规模矩阵运算

- 示例：图的连通性
- 矩阵乘法的并行
- 其他并行矩阵运算

目 录

1 排序和归并

2 大规模矩阵运算

- 示例：图的连通性
- 矩阵乘法的并行
- 其他并行矩阵运算

邻接矩阵

- 连通图和邻接矩阵

- 定义邻接矩阵 A ，如果顶点 i 到 j 之间存在一条边，则元素 $a_{ij} = 1$ 。 $R^{(k)}$ 表示一个 0-1 矩阵，其中元素 $r_{ij}^{(k)}$ 表示可以在 k 步之内从 i 到 j ，该矩阵称为可达矩阵。

- 邻接矩阵示例

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

连通性的计算

- 总体连通性

- 用 R 表示图中的连通性，有：

$$R = b\left(\sum_{k=1}^{n-1} R^{(k)}\right)$$

- 其中函数 $b()$ 表示一个布尔操作，将非零的数字变成 1，0 仍然是 0。

- 计算可达矩阵

- 假如我们要计算 $R_{2,4}^{(2)}$ ，即考虑经过 2 步从顶点 2 到顶点 4 的情况，可能包括顶点 2 到 1 再到 4、顶点 2 到 2 再到 4、顶点 2 到 3 再到 4 等情况。

- 用公式描述可得：

$$R_{2,4}^{(2)} = a_{2,1} * a_{1,4} + a_{2,2} * a_{2,4} + a_{2,3} * a_{3,4} + \cdots + a_{2,10} * a_{10,4},$$

可以发现对应着矩阵乘法运算。由此可得：

$$R^{(k)} = b(A^k)$$

- 因此图形连通性的问题可以转化成矩阵求幂的问题。

矩阵求幂问题的简化

● Log 技巧

- 对于 A^k 运算，我们需要计算 $k-1$ 次矩阵乘法。
- 我们可以使用 Log 技巧，比如计算 A^{16} ，可以将其平方得到 A^2 ，再平方得到 A^4 ，再做两次平方分别得到 A^8 和 A^{16} ，这样只需要 4 次矩阵相乘即可。
- 在图的连通性问题中，我们需要求 $n-1$ 次幂，我们可以使用这种方式将计算次数减小到 $2^{\lceil \log_2 n-1 \rceil}$ 。

● 矩阵分解

- 矩阵 A 可能可以对角化，也就是说可以找到矩阵 C ，使得 $A = C^{-1}DC$ ，其中 D 是一个对角矩阵，其元素是 A 的特征值。可以使用计算特征值的算法进行分解。
- 那么有 $A^k = C^{-1}D^kC$ ，其中 D^k 非常容易计算。

● 并行计算

- 矩阵乘法是最常用的矩阵运算方式，如果能通过并行计算实现，可以大大地提升运算效率。
- 很多矩阵运算技巧都用到了矩阵乘法的并行算法。

目 录

1 排序和归并

2 大规模矩阵运算

- 示例：图的连通性
- 矩阵乘法的并行
- 其他并行矩阵运算

矩阵的分块乘法

分块乘法公式

- 假设矩阵 A 和 B 是两个可以相乘的矩阵，我们将他们分别分解成 $s \times t$ 和 $t \times r$ 个块：

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & A_{1t} \\ A_{21} & A_{22} & \dots & A_{2t} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{s1} & A_{s2} & \dots & A_{st} \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} B_{11} & B_{12} & \dots & B_{1r} \\ B_{21} & B_{22} & \dots & B_{2r} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{t1} & B_{t2} & \dots & B_{tr} \end{bmatrix}$$

- 其中 A_{ik} ($k = 1, 2, \dots, t$) 的列数分别等于 B_{kj} ($k = 1, 2, \dots, t$) 的行数。则有：

$$AB = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & \dots & C_{1r} \\ C_{21} & C_{22} & \dots & C_{2r} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ C_{s1} & C_{s2} & \dots & C_{sr} \end{bmatrix}$$

- 其中 $C_{ij} = \sum_{k=1}^t A_{ik} B_{kj}$ ($i = 1, \dots, s; j = 1, \dots, r$)。

矩阵乘法并行：Snowdoop 方法

● 代码简介

- 假如内存不够（比如使用 GPU），可以分块后相乘。
- 将矩阵 **a** 分成 **ntiles** 块，分别和矩阵 **x** 相乘。

● 代码示例

```
biggpuax <- function(a, x, ntiles) {  
  require(parallel)  
  require(gputools)  
  nrx <- nrow(a)  
  y <- vector(length = nrx)  
  titlesize <- floor(nrx / ntiles)  
  for (i in 1:ntiles) {  
    tilebegin <- (i-1) * titlesize + 1  
    tileend <- i * titlesize  
    if (i == ntiles) tileend <- nrx  
    tile <- tilebegin:tileend  
    y[tile] <- gpuMatMult(a[tile,,drop=FALSE],x)  
  }  
  return(y)  
}
```

矩阵乘法并行：消息传递机制

● 思路简介

- 如果矩阵足够大，需要进行分布式存储（比如 Hadoop 文件系统），因此计算时需要分块，最后的乘积也会分布式存储。
- 常用 Fox 算法，其实就是矩阵分块乘法的实现。

● 伪码简介

- 假设 \sqrt{p} 能被 n 整除，从而将每个矩阵分成 $\sqrt{p} \times \sqrt{p}$ 规模的分块，每个矩阵被分成 m 行和 m 列的块，其中 $m = n/\sqrt{p}$ 。
- 负责计算 C_{ij} 的节点的操作如下所示（同时其他节点操作其自己的 i 和 j ）：

```
iup = i+1 mod m;  
idown = i-1 mod m;  
for (k = 0; k < m; k++) {  
    km = (i+k) mod m;  
    把 A[i, km] 广播到处理 C 的第 i 行的所有节点  
    C[i, j] = C[i, j] + A[i, km] * B[km, j]  
    把 B[km, j] 发送给处理 C[idown, j] 的节点  
    从处理 C[iup, j] 的节点接收 B[km+1 mod m, j]  
}
```

矩阵乘法并行：多核机器

思路简介

- 首先将矩阵分块乘法写成循环的形式，在执行最内层循环 (k) 的时候，遍历 A 的一行和 B 的一列。
- 可以利用 OpenMP 的机制来把 i 层循环和 j 层循环并行化。

伪码简介

- 使用 OpenMP 中的 `for pargma` 语句来实现：

```
for (i = 0; i < nrowa; i++) {  
    for (j = 0; j < ncolsb; j++) {  
        sum = 0;  
        for (k = 0; k < ncolsa; k++) {  
            sum += a[i][k] * b[k][j];  
        }  
        c[i][j] = sum;  
    }  
}
```

- 这并行化了外层循环，我们用 p 代表线程数，由于循环的每个 i 都处理了 A 中的一行，我们这里将 A 按行分成了 p 份，一个线程会计算 A 中的一行和整个 B 的乘积，得到了 C 中对应的一行。

矩阵乘法并行：GPU 计算

● 思路简介

- GPU 计算中内存是主要问题，如果需要进行相乘的矩阵还没有在设备（显存）中，需要被复制过去，通过分块矩阵计算。

● 伪码简介

- CUDA 在使用大量线程的时候工作得更好，可以让每个线程计算乘积 C 的一个元素：

```
__global__ void matmul(float *a, float *b, float *c,
    int nrowsa, int ncolsa, int ncolsb)
{
    int k, i, j; float sum;
    // 这个线程会计算 c[i][j];
    // i 和 j 的值由线程和 block ID 决定
    sum = 0;
    for (k = 0; k < ncolsa; k++) {
        // 将 a[i,k]*b[l,j] 加到 sum 上
        sum += a[i*ncolsa + k] * b[k*ncolsb + j];
    }
    // 对 c[i,j] 进行赋值
    c[i*ncolsb + j] = sum;
}
```

目 录

1 排序和归并

2 大规模矩阵运算

- 示例：图的连通性
- 矩阵乘法的并行
- 其他并行矩阵运算

矩阵运算并行工具

● BLAS 函数库

- OpenBLAS 是已经停止的 GotoBLAS 项目的继续，其主页为 <http://www.openblas.net/>。
- 在其他可以并行的框架中也存在可以直接使用的 BLAS，比如 Spark 平台、GPU 平台、其他商业平台等。

● 其他矩阵运算并行算法

- 线性系统求解，可以使用高斯消去法和 LU 分解，还可以使用经典的 Jacobi 算法，可以用来求解线性方程组。
- QR 分解将一个矩阵分解成一个标准化的正交矩阵 Q 和一个上三角矩阵 R 的乘积，也是常用的矩阵运算方法，很难并行化，但是容易求得近似解。
- 特征分解又称为谱分解，也是常用的矩阵运算方法。设 A 是 $k \times k$ 对称矩阵，其第 i 个特征值记为 λ_i ，第 i 个特征向量记为 e_i ，则有 $A = \sum_{i=1}^k \lambda_i e_i e_i'$ 。
- 设 A 是 $m \times k$ 的矩阵，则存在一个 $m \times k$ 的矩阵 U ，一个对角线为向量 d 的对角矩阵 D ，一个方阵 V ，使得 $A = UDV'$ ，称为奇异值分解。

Thank you!

李舰 Email: jian.li@188.com