Karta

# Wstęp

Jednym z najważniejszych aspektów w dobie wszechobecnego kryzysu jest optymalizacja procesów produkcyjnych. Odpowiedni harmonogram prac to często być albo nie być dla wielu przedsiębiorstw. Tworząc taki harmonogram należy zwrócić uwagę na możliwość optymalnego wykorzystanie zasobów, tak aby specjalistyczne maszyny i urządzenia nie stały bezczynnie, a wykorzystywały swój potencjał w jak największym czasie. Tego typu problemy pozwalają rozwiązać algorytmy szeregowania zadań.

# Problem szeregowania zadań

W przypadku planowania wykonania pewnych czynności (zadań) w momencie korzystania z ograniczonej liczby zasobów (procesorów) można stwierdzić, że kolejność wykonanych zadań, ich uszeregowanie, pozwala na osiągnięcie lepszych lub gorszych rezultatów. Oczekiwania mogą dotyczyć równomiernego rozkładu zadań na zasoby lub czasów realizacji całego przedsięwzięcia. Poniższa praca dotyczy optymalizacji czasu szeregowania. Przykładowymi sytuacjami w których takie szeregowanie ma istotne znaczenie są:

* określenie kolejności zadań, obliczeń w wykonywanym algorytmie programu komputerowego. W tym wypadku zadaniem jest krok algorytmu, a zasobem czas procesora,
* stworzenie harmonogramu prac inwestycji budowlanej. Zasobami są ludzie, sprzęt budowlany, a szeregowaniu podlegają prace budowlane takie jak np. położenie powierzchni asfaltowej,
* zdefiniowanie modelu produkcyjnego pewnych dóbr złożonych z wielu podzespołów. Zasobem może być tu praca ludzka, dostęp do urządzeń koniecznych do wykonania podzespołów, uszeregowaniu podlega tworzenie kolejnych podzespołów.

W zależności od warunków istnieje wiele algorytmów, które pozwalają na znalezienie optymalnego rozdzielenia zadań na zasoby [1]. Pierwszego podziału można dokonać na dwa typy szeregowania: dynamiczne i statyczne. Z szeregowaniem dynamicznym najczęściej można się spotkać przy rozdzielaniu czasu procesora pomiędzy procesy, gdy pewne zmienne np. czasy zakończenia zadania są nieznane przed rozpoczęciem programu. Najczęściej stosowanymi algorytmami przy tym typie szeregowania są: FIFO, wg najkrótszego czasu szeregowania (SJF - ***S****hortest­* ***J****ob­* ***F****irst*) i wg najkrótszego czasu pozostałego do wykonania (SRTF - ***S****hortest* ***R****emaining* ***T****ime* ***F****irst*). Z kolei szeregowanie statyczne pojawia się, gdy znany jest czas wykonania wszystkich zadań, znane są także zasoby i koszty przesyłania zadań. Poniższa praca skupia się na problemie statycznego szeregowania.

Następnego podziału można dokonać ze względu na liczbę zasobów potrzebnych do wykonania czynności. Ich liczba może być ograniczona lub nieskończona. Drugi przypadek jest rzadko spotykany w świecie rzeczywistym. Najistotniejsze jednak w tym przypadku byłoby znalezienie najkrótszego czasu szeregowania biorąc pod uwagę wyłącznie zależności pomiędzy czynnościami oraz koszt transmisji danych pomiędzy zasobami. Praca rozważa problem ograniczonych zasobów, w którym wielokrotnie wiele zadań mogłoby być wykonanych równocześnie, jednak ze względu na brak wolnych zasobów nie jest to możliwe.

Kosztem przesyłania danych pomiędzy zasobami określa się czas jaki jest konieczny na transmisję danych, produktów wykonanego zadania do zasobu, na którym zostanie wykonane kolejne zadanie. Koszt musi zostać uwzględniony wyłącznie jeśli zadania są zależne. Częstym założeniem, istotnym w tej pracy, jest zerowy koszt w przypadku, gdy zadania były wykonywane na tym samym procesorze, zasobie. Z praktycznego punktu widzenia jeśli informacja może zostać zachowana w danym zasobie, bez kosztu jej składowania, nie ma potrzeby wykonywania dodatkowych czynności.

Rodzaje algorytmów szeregowania możemy podzielić również ze względu na uwzględniające koszty przesyłania przy szeregowaniu (np. w systemach z pamięcią rozproszoną – *message passing system*) lub je ignorujące (np. w systemach z pamięcią współdzieloną – *shared memory system*). Także istotne jest czy przesyłanie danych może odbywać się równolegle (np. systemy SISD i SIMD) czy musi być ono kolejkowane (np. systemy MISD ora MIMD).

Zadania, które podlegają szeregowaniu, można podzielić na przerywalne i nieprzerywalne. Pierwsze z wymienionych dotyczą przypadku, gdy wykonywaną czynność w dowolnym momencie można rozbić na wiele zadań, następnie można je wznowić na innych procesorach. Z teoretycznego punktu widzenia powinno to pozwolić osiągnąć lepsze czasy szeregowania, jednak należy uwzględnić dodatkowe koszty związane z przesłaniem podzielonego zadania, które mogą być niewspółmierne do zysku związanego ze wcześniejszym zakończeniem innych zadań [1]. Koszty takiego podziału nie mogą być również obliczone na starcie algorytmu, a dopiero w momencie przenoszenia podzielonego zadania na inny zasób. Pamiętać należy także o tym, iż nie w każdych warunkach jest możliwe podzielenie zadania na części. Jest to także bardzo trudny przypadek do implementacji.

Stworzono algorytmy, które można wykorzystać w sytuacji, gdy czasy wykonania wszystkich procesów są stałe. Mimo że nie jest to często spotykane w rzeczywistych problemach, to wartym podkreślenia faktem jest możliwość rozwiązania takiego problemu przy dodatkowych warunkach jak problemu klasy P-zupełnego. W poniższej pracy czas wykonywania poszczególnych zadań nie jest obłożony tym ograniczeniem, istotne jest że nie może być ujemny lub zerowy.

Udowodniono, że problem szeregowania jest problemem NP-zupełnym, z wyjątkiem trzech sytuacji:

* przy drzewiastej strukturze grafu zależności zadań z arbitralną wartością procesorów,
* gdy graf procesów z jednakowym czasem wykonania zadań na dwóch procesorach,
* dla uporządkowanych grafów przedziałowych (*interval-ordered*) z jednakowym czasem wykonania zadań i stałą liczbą procesorów.

Oznacza to, że nie jest możliwe szybkie znalezienie najlepszego rozwiązania i głównie używa się algorytmów heurystycznych, które próbują znaleźć optimum we względnie krótkim czasie, nie gwarantując jednak jego odnalezienia.

## Graf programu równoległego

W przypadku szeregowania statycznego z uwzględnieniem kosztów przesłania danych najefektywniejszym i najczytelniejszym sposobem prezentacji zależności pomiędzy zadaniami jest użycie acyklicznego, ważonego grafu skierowanego *Gp=(Vp,Ep)*, zwanego grafem programu. *Vp* jest zbiorem *Np*  wierzchołków grafu *Gp* reprezentujących elementarne zadania. *Ep* jest zbiorem krawędzi grafu opisującym zależności pomiędzy modułami.

Przykład takiego grafu jest widoczny na Rys. 2.1. Węzeł grafu symbolizuje proces, zaś krawędź zależność pomiędzy zadaniami. W węźle widoczne są dwie wartości: numer procesu oraz czas wykonania (wyróżniany w komórce z szarym tłem). Zadanie numer 0 wykona się w czasie 3 jednostek, z kolei 2-gie zadanie w czasie 4 jednostek. Krawędź prowadząca od węzła nr 0 do węzła nr 2 oznacza, że możliwe jest wykonanie zadania nr 2 dopiero, gdy zakończy się zadanie 0. Wartość przy krawędzi oznacza koszt przesłania danych pomiędzy modułami. Należy zwrócić uwagę, że koszt przesłania liczymy według wzoru:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (1) |

gdzie: tkl – czas komunikacji między modułami k i l

dkl – minimalna odległość pomiędzy zasobami wykorzystywanymi przez moduły k i l, odległość definiuje się według grafu procesów opisanego w rozdziale 2.2

akl – waga krawędzi pomiędzy węzłami k i l

Jeśli procesy są alokowane na tym samym procesorze, odległość dkl wynosi 0 i koszt także jest zerowy. Z kolei, gdy procesory nie są połączone bezpośrednio, należy zsumować odległość pomiędzy nimi uwzględniając koszt komunikacji (może być różny pomiędzy procesorami). W pracy założono, że czas wykonywania poszczególnych modułów jest niezależny od procesora na którym zostanie wykonany.



Rys. . Przykładowy graf procesów rozpatrywany w ramach problemu szeregowania

## Graf procesorów

Zasoby można podobnie jak zadania przedstawić w formie nieskierowanego, nieważonego grafu *Gs=(Vs,Es)*, zwanego grafem systemu. *Vs* to zbiór wierzchołków grafu *Gs*, reprezentujących procesory. *Es* jest zbiorem krawędzi grafu *Gs* stanowiących reprezentację dwukierunkowych połączeń między procesorami.

Rys. 2.2 pokazuje przykładowy graf cykliczny dla 4 procesorów. Wszystkie procesory są ze sobą połączone co oznacza, że można wymieniać dane pomiędzy każdym z nich. Koszt w każdym wypadku wynosi 1 (wartość przy krawędzie).



Rys. . Graf przedstawiający powiązanie procesorów wraz z kosztem zmiany procesora

Liczba procesorów dla problemu szeregowania jest nieograniczona, przy czym minimalną logiczną wartością są 2 procesory. Także koszty komunikacji mogą być różne i zależne od przypadku. Na potrzebny poniższej pracy skorzystano z 2, 4 i 8 procesorów z założeniem, że komunikacji może odbywać się na zasadzie każdy z każdym, a koszt transmisji danych wynosi 1.

## Polityka szeregowania

Czas szeregowania grafu procesów zależy od alokacji zadań na procesorach oraz od kolejności w jakiej zadania zostaną uruchomione na procesorach. Polityka szeregowania powinna określać jaka będzie kolejność wykonywania czynności na procesorze, które zadanie powinno zostać wykonane najpierw w przypadku gdy w jednej chwili więcej niż jeden moduł może zostać wykonany.

Ogólnie politykę szeregowania, w przypadku opisywanego problemu, można określić w następujący sposób. Najpierw wybierane są zadania, które mogą zostać uruchomione w danej chwili. Jeśli modułów gotowych do uszeregowania jest więcej niż jeden pojawia się konflikt i należy wybrać jeden z nich. Ich wybór może zostać określony na wiele sposobów, np. wybierając zadania o najkrótszym czasie wykonania, o najniższym numerze czy wręcz losowo. Jednak ze względów jakościowych tylko kilka rozwiązań warto zastosować w praktyce, są to polityki oparte na:

* wysokości,
* wysokości dynamicznej,
* liczbie następników liczona rekurencyjnie.

Metoda oparta na liczbie następników liczonych rekurencyjnie polega na wyborze zadania, które ma więcej węzłów-potomków. Licząc potomków ze wzoru (3) bierzemy pod uwagę wszystkich pośrednich potomków, czyli wszystkie zadania zależne od bazowego. Na Rys. 2.3 zaznaczono kolorem czerwonym wszystkich następników modułu 2, ich liczba jest równa 7, gdyż część zadań zostanie zliczona dwukrotnie.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2) |

gdzie: *pk* – liczba następników węzła k

*nastk* – liczba bezpośrednich następników węzła k,

*ki* – *i*-ty następnik węzła k

Obliczając wysokość dla danego modułu wybiera się maksymalną wartość z sumy wag wierzchołków i krawędzi na ścieżce prowadzącej do dowolnego modułu wyjściowego. Do sumy włącza się wagę węzła wejściowego i wyjściowego. Na przykład na Rys. 2.3 istnieją 3 ścieżki prowadzące z węzła 2 do węzłów wyjściowych 9 i 8, są nimi drogi:

* 2 -> 6 -> 8, wysokość wynosi 4 + 1 + 2 + 1 + 3 = 11,
* 2 -> 6 -> 7 -> 9, wysokość wynosi 4 + 1 + 2 + 1 + 3 +1 + 3 = 15,
* 2 -> 5 -> 7 -> 9, wysokość wynosi 4 + 1 + 1 + 1 + 3 +1 + 3 =14.

Wysokość dla procesu 2 wynosi *max*(11, 15, 14) = 15.

Warunkiem obliczenia wysokości dynamicznej jest wiedza na temat przypisania procesów modułom. Wartość wysokości dynamicznej to suma wag wierzchołków i krawędzi grafu z uwzględnieniem kosztu zmiany procesora. W przypadku procesu alokowanego na tym samym procesorze koszt zmiany wynosi 0. Przyjmując że koszt zmiany procesora wynosi 1 a przyporządkowanie modułów to:

* procesor 0: 2,6,7,9,
* procesor 1: 5,8,

dla wierzchołka 2 pojawiają się 3 ścieżki:

* 2 -> 6 -> 8, wysokość wynosi 4 + 1 \* 0 + 2 + 1 \* 1 + 3 = 10,
* 2 -> 6 -> 7 -> 9, wysokość wynosi 4 + 1 \* 0 + 2 + 1 \* 0 + 3 +1 \* 0 + 3 = 12,
* 2 -> 5 -> 7 -> 9, wysokość wynosi 4 + 1 \* 1 + 1 + 1 \* 1 + 3 +1 \* 0 + 3 =13.

Tym razem najlepszą ścieżką okazała się 3 droga z wysokością równą 13.



Rys. . Moduły będące następnikami węzła 2

Wnioski przedstawione w pracy wskazują, że najlepsze wyniki otrzymuje się przy wykorzystaniu metody obliczania dynamicznej wysokości i została ona wykorzystana przy implementacji algorytmu szeregowania na potrzebny poniżej pracy. W przypadku, gdy dla kilku modułów wysokości dynamiczne są identyczne wybierany jest moduł o niższym numerze.

# Algorytm uogólnionej ekstremalnej optymalizacji

Ewolucja w naturze skutkuje tym, że organizmy dostosowują się do bardzo skomplikowanych problemów w środowisku naturalnym. Ich zmiany pozwalają np. na oszczędzenie energii, lepsze dostosowanie do środowiska w którym żyją. Natura wykształca samoregulujące się, bardzo złożone mechanizmy rozwiązujące skomplikowane problemy. Funkcjonowanie mózgu, wyżarzanie metali, a nawet obserwacja zachowania mrówek dostarcza wielu interesujących spostrzeżeń. Od ponad 30 lat badacze zainspirowani tymi mechanizmami tworzą algorytmy numeryczne pozwalające rozwiązywać problemy optymalizacyjne, podobnie jak ma to miejsce w przyrodzie.

Wśród metod optymalizacyjnych powstałych na bazie obserwacji środowiska powstały algorytmy genetyczne oraz symulowanego wyżarzania (*simulated annealing*) oraz wiele ich pochodnych, które są obecnie jednymi z najczęściej stosowanych metod rozwiązywania problemów optymalizacyjnych w inżynierii i nauce. Zastosowanie tych rozwiązań pozwala często na uniknięcie ograniczeń spotykanych w tradycyjnych algorytmach gradientowych takich jak multimodalne lub rozłącznie przestrzenie projektowania, używanie zmiennych ciągłych i dyskretnych, wystąpienie silnych nieliniowości w funkcji celu lub wielokrotnych ograniczeń. Także zdolność łatwej adaptacji tych algorytmów do szerokiej gamy problemów optymalizacyjnych wyróżnia je na tle innych metod. Wadą tych rozwiązań jest często konieczność wielokrotnego wykonania funkcji celu w poszukiwaniu najlepszego rozwiązania, aby działanie algorytmu było efektywne. Jeśli funkcja celu jest złożona i jej wykonanie zajmuje dużo czasu użycie algorytmu może być niepraktyczne. Jednak ze względu na rosnące możliwości zasobów obliczeniowych i możliwość wykorzystania metod hybrydowych algorytmy te mogą być wykorzystywane w coraz większym stopniu także przy tak trudnych klasach problemów.

Opracowano także algorytm ekstremalnej optymalizacji (*extremal optimization, EO*) optymalizacji bazujący na zasadach naturalnej selekcji, który nie wykorzystuje typowej dla algorytmów genetycznych reprodukcji populacji. Bazuje on na zaproponowanym przez Baka i Sneppena modelu ewolucyjnym do rozwiązywania trudnych problemów optymalizacji kombinatorycznej. Szkielet algorytmu oparto na uproszczonym modelu naturalnej selekcji tak, aby pokazać powstanie samoorganizującej się krytyczności (*self-organized criticality, SOC*) w ekosystemie. Ewolucja w tym modelu powstaje w wyniku procesu nieprzerwanej mutacji najsłabszych gatunków oraz ich najbliższych sąsiadów. W celu uniknięcia zagłębiania się wyłącznie w optimum lokalnym, zwiększenia wydajności oraz uniknięcia mutacji tylko najsłabszych gatunków wprowadzono regulowany parametr *τ*, a sam algorytm nazwano τ-EO.

Wadą τ-EO jest koniczność definiowania własnej funkcji przystosowania (*fitness)* dla każdego problemu optymalizacji oraz fakt, że algorytm został użyty wyłącznie przy problemach kombinatorycznych, bez dostosowania go dla funkcji ciągłych. Rozwiązaniem tych problemów jest stworzona przez Sousa i Ramosa uogólniona metoda ekstremalnej optymalizacji (*generalized extremal optimization, GEO*), która może być stosowana dla szerokiej gamy problemów optymalizacyjnych bez ograniczeń co do funkcji przystosowania oraz zmiennych projektowych (*design variables*). GEO to stochastyczna metoda optymalizacji, która może być zastosowana do wypukłych lub rozłącznych problemów, w których występuje dowolna kombinacja zmiennych ciągłych i dyskretnych.

## Model Baka-Snappena

Według teorii samoorganizującej się krytyczności (SOC) ​​duże interaktywne systemy ewoluują w naturalny sposób do stanu krytycznego, gdzie pojedyncza zmiana w jednym z ich elementów powoduje lawinowe zdarzenia, które mogą dosięgnąć dowolną liczbę elementów w systemie. Model Baka-Snappena pokazuje, że SOC wyjaśnia właściwości takiego systemu jak naturalna ewolucja. Definiując system w którym gatunki leżą obok siebie oraz pierwszy jest połączony z ostatnim tworząc koło stworzono prosty model ekosystemu. Dla każdego z gatunków losowana jest wartość przystosowania z jednostajnego rozkładu w przedziale [0, 1]. Gatunek z najniższą wartością, najsłabiej dopasowany, jest zmuszany do mutacji i jest mu przypisywana nowa losowa wartość. Zmiana najsłabszego ogniwa pociąga za sobą zmianę sąsiednich elementów, dla których także losowana jest nowa wartość, niezależnie od przystosowania danego elementu. W ten sposób po kilku iteracjach wartość przystosowania dla wszystkich gatunków przekracza próg krytyczny. Jednak ze względu na dynamikę systemu dochodzi do sytuacji, w których pewna liczba osobników spada poniżej progu krytycznego w wyniku wystąpienia lawinowych zmian. Wyjaśnieniem tego procesu jest fakt, że w każdej iteracji najgorszy gatunek zawsze podlega mutacji, a podczas ewolucji najsłabiej przystosowane gatunki systematycznie, ze statystycznego punktu widzenia, ewoluują zwiększając wartość przystosowania.

## Metoda ekstremalnej optymalizacji

W metodzie ekstremalnej optymalizacji każda zmienna reprezentuje pojedynczy gatunek, dla którego przypisana jest wartość funkcji przystosowania (*fitness*). W przypadku implementacji *τ-EO* według wartości funkcji przystosowania ustalany jest ranking dla *N* zmiennych, a następnie wybierany jest gatunek, który ulegnie mutacji z prawdopodobieństwem:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | () |

gdzie:

*k* – ranking zmiennej, 1 - dla najsłabiej przystosowanego osobnika, *N* – dla najlepiej przystosowanego osobnika,

*τ* – konfigurowalny parametr.

Algorytm pozwala na mutację wszystkich zmiennych, jednak największe szanse na mutację ma gatunek o najsłabszej wartości przystosowania. Dzięki możliwości mutacji wszystkich zmiennych algorytm pozwoli na opuszczenie minimum lokalnego. W przypadku, gdy wartość *τ→0* wybór osobnika staje się bardzo losowy i rosną szansę na ewolucję najlepszych osobników, z kolei przy *τ→∞* spadają szansę na ewolucję lepszych gatunków i poszukiwanie optimum skupi się na ewolucji najsłabszych osobników.

Podstawowy EO oraz τ-EO są z powodzeniem wykorzystywane przy poszukiwaniu rozwiązań trudnych problemów kombinatorycznych. Jednak ze względu na fakt, że ogólna definicja funkcji przystosowania nie jest optymalna, a wręcz w niektórych przypadkach nie jest możliwe jej zastosowanie i konieczne jest tworzenie nowej funkcji przystosowania dla nowych problemów podlegających optymalizacji. Nie istnieje również implementacja dla zmiennych ciągłych. Aby zapewnić możliwość wykorzystanie EO z ogólną funkcją przystosowania dla wszystkich rodzajów zmiennych stworzono algorytm uogólnionej ekstremalnej optymalizacji (GEO).

## Algorytm GEO

W przeciwieństwie do EO funkcja przystosowanie nie jest definiowana dla zaprojektowanej zmiennej, ale dla całej populacji, która koduje zmienne. Każdemu gatunkowi przypisuje się wartość przystosowania, a mutacji dokonuje się według ogólnych reguł. Populacja reprezentowana jest przez ciąg bitów, a pojedynczy gatunek przez 1 bit w ciągu. Każdy bit w ciągu ma przypisany wartość przystosowania, na podstawie tej wartości określana jest ranking według którego wybierany jest bit ulegający mutacji.

Algorytm GEO składa się z następujących kroków:

1. losowo inicjalizowany jest ciąg binarny o długości *L*, który koduje *N* zmiennych projektowych o długości równej *L/N*,
2. dla obecnej konfiguracji *C* ciągu bitów obliczana jest wartość funkcji celu *V* i inicjalizowane są zmienne *Cbest = C* oraz *Vbest = V,*
3. iterując po wszystkich bitach *i=1..N* w danej konfiguracji *C*:
   1. należy zanegować wartość bitu *i*, tzn. zamienić 0 na 1 i odwrotnie. Następnie należy obliczyć wartość funkcji celu *Vi* dla konfiguracji ciągu *Ci,*
   2. wartość przystosowania bitu *Fi=Vi[[1]](#footnote-1),*
   3. przywracana jest wartość bitu *i,*
4. tworzony jest ranking dla *N* bitów wg wartości funkcji przystosowania *Fi.* Najgorzej przystosowany bity otrzymuje ranking *k=1*, a najlepiej *k=N.* Przy problemie minimalizacjawyższa wartość będzie miała wyższy ranking, i odwrotnie w przypadku maksymalizacji. Jeśli wartość jest identyczna dla dwóch bitów kolejność ustalana jest w sposób losowy,
5. wybierany jest bit *i*, który zostanie zmutowany. Wyboru dokonuje się poprzez:
   1. wylosowanie wartości *rand* z przedziału [0,1),
   2. następuje losowy wybór jednego z bitów *i*,
   3. sprawdzany jest ranking *k* wybranego bitu i następuje sprawdzenie czy bit zostanie poddany mutacji przez porównanie *rand* z wartością prawdopodobieństwa *Pi=k-τ ,* gdzie *τ* jest konfigurowalnym parametrem,
   4. jeśli *rand < Pi* bit zostanie poddany mutacji, w przeciwnym wypadku należy przejść do kroku b. i ponownie wylosować bit,
6. ustawienie aktualnej konfiguracji *C=Ci* oraz *V=Vi ,*
7. jeśli *F*i < *Fbest* (w przypadku problemu maksymalizacji będzie to *F*i > *Fbest)* ustawiono nowe wartości *Fbest=Fi* oraz *Cbest=Ci ,*
8. Powtarzane są kroki 3-7 do osiągnięcia kryterium stopu, którym może być liczba wykonanych iteracji, liczba wykonanych funkcji celu lub otrzymanie zadanej minimalnej (lub maksymalnej) wartości funkcji celu,
9. Wynikiem algorytmu jest najlepsza konfiguracja *Cbest* oraz wartość funkcji celu, przystosowania *Fbest* .

Podczas wybierania bitu do mutacji może zostać wybrany każdy z nich. Na początku losowany jest z *N* bitów, a następnie sprawdzana jest wartość prawdopodobieństwa mutacji *Pi*. Wartość prawdopodobieństwa jest zależna od pozycji w rankingu na którym znajduje się wylosowany bit oraz od parametru *τ*. W przypadku, gdy wartość parametru wynosi 5.0 szansa, że po wylosowaniu bit na pozycji drugiej zostanie zmutowany to 3%, a trzeci – 0.4%. Z kolei przy *τ=0.1* szansa, że bit o pozycji 100 zostanie zmutowany wynosi ponad 63%. Bit z pozycji 1 zawsze podlega mutacji, gdy zostanie wylosowany, gdyż *P1*=1. Możliwość wyboru osobników, których mutacja nie polepszy wartości funkcji celu, pozwala na wyjście poza minima lokalne. Z drugiej strony przy zbyt niskiej wartości parametru *τ* algorytm zaczyna zachowywać się w sposób bardzo losowy.

## Zdefiniowanie ilości potrzebnych bitów

Pierwszym krokiem przy opracowaniu algorytmu GEO dla problemu optymalizacji jest konieczność zdefiniowania ilości bitów kodujących zmienną projektową. Ilość bitów powinna pozwolić na zakodowanie wszystkich możliwych stanów osobnika. W przypadku zmiennych ciągłych konieczne jest określenie minimalnej precyzji. Dla takich zmiennych minimalną liczbę bitów *m* do osiągnięcia pożądanej precyzji można wyliczyć według wzoru:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | () |

gdzie: – górna granica wartości zmiennej *j,*

– dolna granica wartości zmiennej *j*,

– zmiennaprojektowa *j* ϵ {1, 2, .. *N*},

*p* – pożądana precyzja.

Aby odkodować wartość zmiennej projektowej zapisanej przez *m* bitów należy skorzystać z równania:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | () |

gdzie: – to wartość zmiennej *j* po przekształceniu z postaci dwójkowej do dziesiętnej.

W przypadku zmiennych dyskretnych i całkowitych przyjmuje się, że precyzja *p* = 1. Gdy ilość możliwych stanów wynosi 2*n* dla dowolnej naturalnej wartości *n,* zakodowanie i odkodowanie wartości zmiennej projektowej jest bardzo proste i służy do tego poniższy wzór:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | () |

Do wartości zmienne *j* w postaci dziesiętnej należy dodać minimalną oczekiwaną wartość. Powyższy warunek można sformułować w postaci:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | () |

Gdy warunek przedstawiony w równaniu (7) nie jest spełniony należy wykorzystać minimalną liczbę bitów *m*, która spełnia nierówność:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | () |

Dla bitów w ciągu przypisuje się liczby całkowite z przedziału dopuszczalnych rozwiązań lub spoza możliwych wartości. Może to doprowadzić do sytuacji, w której jedna lub więcej zmiennych będą skojarzone z więcej niż jednym ciągiem bitów. Takie rozwiązanie pozwala uniknąć konieczności nakładania dodatkowych ograniczeń, jednak zwiększa szansę mutacji niektórych bitów, co zaburza działanie algorytmu GEO. Zmienne dyskretne wymagają ostatecznie dodatkowego mapowania na wartości całkowite.

# Wyniki eksperymentów

## Konfiguracje procesorów

Eksperymenty zostały przeprowadzone na trzech konfiguracjach procesorów. Każdą z nich można przedstawić za pomocą grafu pełnego, gdzie każdy węzeł łączy się z pozostałymi. Waga każdej z krawędzi ma wartość 1, co oznacza na podstawie wzoru (3), że dane z jednego procesora można przenieść na inny z kosztem równym akl. Taka konfiguracja powoduje, że połączenia procesorów nie mają wpływu na wyniki działania algorytmu szeregowania.



Rys. . Graf procesorów FULL2



Rys. . Graf procesorów FULL4

## Rozkład prawdopodobieństwa mutacji w przypadkach testowych

Przeprowadzając testy uruchomiono 1000 razy algorytm GEO do szeregowania na grafie intree15 w następujących konfiguracjach parametru prawdopodobieństwa τ: 0.1, 0.2, 0.5, 0.8, 1.0, 1.5, 2.0, 5.0 i 8.0. Gdzie nie jest to zaznaczone uruchomienia wykonały 100 iteracji.

Tabela Prawdopodobieństwo wyboru konfiguracji do dalszej analizy w zależności od parametru prawdopodobieństwa

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **0,1** | **0,2** | **0,5** | **0,8** | **1** | **1,5** | **2** | **5** | **8** |
| **1** | 1,0000 | 1,0000 | 1,0000 | 1,0000 | 1,0000 | 1,0000 | 1,0000 | 1,0000 | 1,0000 |
| **2** | 0,9330 | 0,8706 | 0,7071 | 0,5743 | 0,5000 | 0,3536 | 0,2500 | 0,0313 | 0,0039 |
| **3** | 0,8960 | 0,8027 | 0,5774 | 0,4152 | 0,3333 | 0,1925 | 0,1111 | 0,0041 | 0,0002 |
| **4** | 0,8706 | 0,7579 | 0,5000 | 0,3299 | 0,2500 | 0,1250 | 0,0625 | 0,0010 | 0,0000 |
| **5** | 0,8513 | 0,7248 | 0,4472 | 0,2759 | 0,2000 | 0,0894 | 0,0400 | 0,0003 | 0,0000 |
| **6** | 0,8360 | 0,6988 | 0,4082 | 0,2385 | 0,1667 | 0,0680 | 0,0278 | 0,0001 | 0,0000 |
| **7** | 0,8232 | 0,6776 | 0,3780 | 0,2108 | 0,1429 | 0,0540 | 0,0204 | 0,0001 | 0,0000 |
| **8** | 0,8123 | 0,6598 | 0,3536 | 0,1895 | 0,1250 | 0,0442 | 0,0156 | 0,0000 | 0,0000 |
| **9** | 0,8027 | 0,6444 | 0,3333 | 0,1724 | 0,1111 | 0,0370 | 0,0123 | 0,0000 | 0,0000 |
| **10** | 0,7943 | 0,6310 | 0,3162 | 0,1585 | 0,1000 | 0,0316 | 0,0100 | 0,0000 | 0,0000 |
| **11** | 0,7868 | 0,6190 | 0,3015 | 0,1469 | 0,0909 | 0,0274 | 0,0083 | 0,0000 | 0,0000 |
| **12** | 0,7800 | 0,6084 | 0,2887 | 0,1370 | 0,0833 | 0,0241 | 0,0069 | 0,0000 | 0,0000 |
| **13** | 0,7738 | 0,5987 | 0,2774 | 0,1285 | 0,0769 | 0,0213 | 0,0059 | 0,0000 | 0,0000 |
| **14** | 0,7680 | 0,5899 | 0,2673 | 0,1211 | 0,0714 | 0,0191 | 0,0051 | 0,0000 | 0,0000 |
| **15** | 0,7628 | 0,5818 | 0,2582 | 0,1146 | 0,0667 | 0,0172 | 0,0044 | 0,0000 | 0,0000 |

W Tabela 1 przedstawiono prawdopodobieństwo z jakim może zostać wybrana konfiguracja podziału zadań na procesorach do następnej iteracji jako wartość bazowa. Oznacza to również szansę, że wybrana konfiguracja zostanie wyselekcjonowana do porównania z aktualnie najlepszym ustawieniem i może zastąpić je w przypadku, gdy czas szeregowania będzie lepszy.

Istotne jest że szansa wybrania danej konfiguracji pojawia się dopiero w sytuacji gdy wcześniej podana konfiguracja zostanie wylosowana. Rozkład prawdopodobieństwa jest w tym wypadku stały i wynosi *1/k*, gdzie *k* jest ilością konfiguracji. Oznacza to, że przykładowo gdy wartość parametru *τ*=1, a ilość konfiguracji wynosi 15, to szansa że do następnej konfiguracji przejdzie konfiguracja numer 1 wynosi 1/15 \* 1, z kolei szansa wyboru konfiguracji numer 10 wynosi 1/15 \* 1/10 = 1/150. Istnieje także niezerowa szansa, że w losowaniu nie zostanie wybrana konfiguracji i będzie należało ponowić wybór. Taka sytuacja będzie miała miejsce w znacznej większości przypadków gdy *τ*=8.

Bardzo ważną zależnością widoczną w tabeli jest fakt zmniejszania szansy na wybór gorszych konfiguracji (im wyższy numer tym gorsze ustawienie) wraz ze wzrostem wartości parametru τ. W przypadku *τ*=8 szansa, że zostanie wybrane ustawienie inne od najlepszego wynosi < 0.1% i w przypadku wykonania 100 iteracji prawdopodobnie nie zostanie wybrana inna konfiguracja niż najlepsza do dalszego przetwarzania. Można to zaobserwować na Wykres 1. Z kolei na Wykres 2 dla *τ*=0.1 widoczna jest skokowość przebiegu algorytmu i częsty wybór gorszych konfiguracji.

## Proste grafy drzewiaste

Grafy procesów tree15 (Rys. 4.4) oraz intree15 (Rys. 4.3) są jednymi z najprostszych do uszeregowania ze względu na swoją budowę, brak złożonych zależności, ten sam czas szeregowania wszystkich procesów i równy koszt zmiany procesora. Oba grafy mają najlepszy czas szeregowania *T* = 9 w przypadku użycia dwóch procesorów w konfiguracji FULL2. Wykonując testy na obu grafach wykonano 1000 uruchomień algorytmu dla każdego z grafów. Limit iteracji ustawiono na 100, co oznaczało że liczba ewolucji wykonania funkcji przystosowania (*fitness*) wyniosła 1500 (100 iteracji \* 15 mutujących konfiguracji na iterację).



Rys. . Graf procesów intree15

W Tabela 2 przestawiono dane statystyczne po wykonaniu eksperymentów na grafie intree15. Dane pokazują zależność pomiędzy ilością iteracji potrzebną do znalezienia optymalnego rozwiązania a parametrem prawdopodobieństwa τ. Jak pokazuje kolumna średnia *T* i min *T*, które oznaczają odpowiednio średni i najlepszy czas szeregowania, w obu przypadkach wartość wynosi 9 i jest to najlepszy czas uszeregowania dla tego grafu. Spoglądając na średnią i wariancję liczby iteracji potrzebnych do znalezienia optymalnego rozwiązania, można zauważyć że najlepsze wyniki otrzymano gdy wartość *τ* wynosiła 5. Przy tej wartości parametru średnia wyniosła 1.474 i jest znacznie lepsza od średniej dla wartości parametru równej 0.1 i wynoszącej 4.322. W tym przypadku także wariancja potwierdza, że różnica między potrzebnymi iteracjami jest nieznaczna. Wartość mediany, kwartylu górnego oraz maksymalnej liczby iteracji potwierdzają te obserwacje. Porównując wartości *τ* równego 0.1 i 5.0 mamy odpowiednio:

* medianę równą 3 i 1, co oznacza, że w 50% uruchomień potrzebne były co najmniej 3 iteracje w przypadku *τ*=0.1 i tylko 1 w przypadku *τ*=5.0
* kwartyle górne równe 6 i 2, jest to duża różnica jeśli chodzi o ilość potrzebnych iteracji
* maksymalną liczbę iteracji równą 42 i 6.

W przypadku dominanty sytuacja prawie we wszystkich przypadkach wygląda podobnie. Najczęściej potrzeba tylko jednej iteracji do znalezienia optymalnego rozwiązania. Odstępstwem jest uruchomienie algorytmu z parametrem τ=0.1. Tutaj większe prawdopodobieństwo ma znalezienie optimum przy losowaniu bazowej konfiguracji (wynosi 21.1%), niż po pierwszej iteracji (wynosi ono 17%). Dla τ=5.0 prawdopodobieństwo znalezienie najlepszego rozwiązania w 1 iteracji wynosi 38.1% a łącznie z szansą wylosowania w zerowej iteracji osiąga 56.5%, dla τ=8.0 wartości te to odpowiednio 40.5% oraz 58.2%. Mimo dużej rozbieżności w wynikach dla wszystkich konfiguracji udało się osiągnąć najlepszy rezultat w 100 iteracjach.

Analizując powyższe dane nasuwa się wniosek, że najlepszą wartością parametru *τ* dla grafu intree15 jest 5.0 i 8.0. Powodem jest to, ze graf intree15:

* posiada proste zależności procesów,
* koszt zmiany procesora jest niewielki i wynosi 1.

Te czynniki powodują, że istnieje znaczny procent rozwiązań, które dają najlepszy czas szeregowania. Przejście z gorszej do najlepszej konfiguracji wymaga wykonania tylko kilku kroków co oznacza konieczność zmieniania tylko 2-3 zadań na procesorze. Nasuwa się stwierdzenie, że w przypadku algorytmu GEO nie istnieje minimum lokalne wśród zbioru konfiguracji. To sprawia, że łatwiej jest znaleźć najlepsze rozwiązanie zawsze wybierając minimum w aktualnym zbiorze rozwiązań (τ=8.0), niż przeszukiwać wybierając losowo kolejny zbiór (τ=0.1). Druga ewentualność w przypadku tego grafu prowadzi do zbytniego skupienia się na ominięciu minimum lokalnego, które nie istnieje i próbie przeszukania rozwiązań wśród zbyt wielu konfiguracji.

Tabela Dane statystyczne testów dla grafu intree15 z 2 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.1 | 4,322 | 27,097 | 0 | 1 | 3 | 6 | 42 | 0 | 21,1 | 100 | 9 | 9 |
| 0.2 | 3,502 | 14,579 | 0 | 1 | 2 | 5 | 32 | 1 | 19,4 | 100 | 9 | 9 |
| 0.5 | 2,03 | 3,669 | 0 | 1 | 2 | 3 | 11 | 1 | 26,3 | 100 | 9 | 9 |
| 0.8 | 1,749 | 2,498 | 0 | 1 | 1 | 2 | 10 | 1 | 30,3 | 100 | 9 | 9 |
| 1.0 | 1,723 | 2,056 | 0 | 1 | 1 | 2 | 12 | 1 | 33,4 | 100 | 9 | 9 |
| 1.5 | 1,519 | 1,381 | 0 | 1 | 1 | 2 | 9 | 1 | 37 | 100 | 9 | 9 |
| 2.0 | 1,497 | 1,279 | 0 | 1 | 1 | 2 | 6 | 1 | 33,3 | 100 | 9 | 9 |
| 5.0 | 1,474 | 1,183 | 0 | 1 | 1 | 2 | 6 | 1 | 38,1 | 100 | 9 | 9 |
| 8.0 | 1,483 | 1,247 | 0 | 1 | 1 | 2 | 6 | 1 | 40,5 | 100 | 9 | 9 |

Na wykresach Wykres 1 oraz Wykres 2 przedstawiono przebiegi algorytmu w zależności od parametry prawdopodobieństwa. W przypadku gdy jego wartość jest mała (np. 0.1 na Wykres 2), można zauważyć że nie zawsze wybierana jest do następnej iteracji najlepsza konfiguracja procesów. Jest to różnica między linią niebieską, obrazującą najlepszy czas szeregowania w danej iteracji, a czerwoną – wartość czasu szeregowania dla wybranej (wylosowanej) konfiguracji. Druga zauważalna różnica, to odejście od najlepszej konfiguracji do innej, skrajnie najgorszej. Widoczne jest to przy odchyleniach linii czerwonej od zielonej. Taki przebieg pozwala na wyjście z minimum lokalnego, co może prowadzić do znalezienia najlepszej konfiguracji w następnych iteracjach.

Wykres Przebieg algorytmu dla grafu intree15 i τ=8.0

Wykres : Przebieg algorytmu dla grafu intree15 i τ=0.1

Warto też zauważyć, że nie dochodzi w przypadku tego grafu do nagłych zmian wybranej konfiguracji. Przy przejściu od lepszego czasu do gorszego czasu szeregowania i odwrotnie nie następuje skok o kilka wartości lecz o 1 lub 2 jednostki czasu. Ma to związek z typem grafu. Procesy są tutaj powiązane w linii prostej, nie ma skomplikowanych zależności, a koszty zmiany procesora są niewielkie. To skutkuje tym, że generowanie nowych konfiguracji nie powoduje powstania dużo słabszych, a jedynie takich z niewielkimi odchyleniami. Z kolei na wykresie dla dużego prawdopodobieństwa (np. 8.0) brak jest jakichkolwiek odchyleń, wszystkie linie nakładają się na siebie. Przyczyny są tutaj dwie:

* nie wybrano konfiguracji o rankingu niższym niż 2 (wykorzystano dwie najlepsze w kolejności),
* graf procesów jest prosty, koszty zmiany procesu są niskie (wynoszą 1) i istnieje wiele konfiguracji, które dają najlepszy czas szeregowania. Przez to zmiana procesora na którym wykonane zostanie jedno zadanie, a pozostawienie pozostałych bez zmian często nie spowoduje zmiany czasu szeregowania.



Rys. . Graf procesów tree15

Wyniki przeprowadzonych testów na grafie tree15 są podobne do wyników otrzymanych na drzewie intree15. Podstawową przyczyną jest podobieństwo grafów, intree jest odwróceniem grafu tree. Tutaj także najlepsze wyniki pojawiają się przy wprowadzeniu parametru prawdopodobieństwa równego 5.0 lub 8.0. Jak pokazuje Tabela 3 wszystkie uruchomienia zakończyły się sukcesem i zawsze otrzymano najlepszy wynik wynoszący 9.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie tree15 z 2 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.1 | 4,114 | 21,388 | 0 | 1 | 3 | 6 | 34 | 0 | 21 | 100 | 9 | 9 |
| 0.2 | 3,073 | 11,363 | 0 | 1 | 2 | 5 | 22 | 0 | 22 | 100 | 9 | 9 |
| 0.5 | 2,152 | 3,781 | 0 | 1 | 2 | 3 | 16 | 1 | 27,8 | 100 | 9 | 9 |
| 0.8 | 1,642 | 2,03 | 0 | 1 | 1 | 2 | 8 | 1 | 33,4 | 100 | 9 | 9 |
| 1.0 | 1,673 | 1,744 | 0 | 1 | 1 | 2 | 8 | 1 | 33,8 | 100 | 9 | 9 |
| 1.5 | 1,443 | 1,43 | 0 | 1 | 1 | 2 | 6 | 1 | 36,3 | 100 | 9 | 9 |
| 2.0 | 1,433 | 1,209 | 0 | 1 | 1 | 2 | 5 | 1 | 35,4 | 100 | 9 | 9 |
| 5.0 | 1,418 | 1,192 | 0 | 1 | 1 | 2 | 6 | 1 | 41,8 | 100 | 9 | 9 |
| 8.0 | 1,394 | 1,138 | 0 | 1 | 1 | 2 | 6 | 1 | 38 | 100 | 9 | 9 |

## Graf g18 - 2 procesory

Graf g18 widoczny na Rys. 4.5 jest znacznie bardziej złożony niż opisane wcześniej intree15 i tree15. Wagi krawędzi są identyczne i wynoszą 1 - koszt zmiany procesora jest niewielki. Oznaczone na szarym tle czasy wykonywania pojedynczych modułów są zróżnicowane i inne na różnych poziomach graf. Zależności są tak skonstruowane, że przejście do następnego poziomu n+1 w większości przypadków wymaga wykonania wszystkich zadań na poziomie n. Powoduje to, że wybierając najlepszą ścieżkę, ważne jest równoległe wykonywanie zadań na poziomie n i podział zadań w taki sposób, żeby przejście do poziomu n+1 powodowało niewielką stratę czasową związaną z przesłaniem danych między procesorami. Najlepszy czas szeregowanie na 2 procesorach dla tego grafu wynosi 46.



Rys. . Graf procesów g18

Dane statystyczne przedstawione w Tabela 4 znacznie odbiegają od wyników otrzymanych przy grafach intree15 i tree15. Uruchomienia dla tego grafu najlepsze wyniki osiągały przy *τ*=0.5, gdy ilość iteracji potrzebnych do osiągnięcia optimum była najmniejsza (średnia = 7.095, mediana 5) i wszystkie uruchomienia zakończyły się sukcesem.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie g18 z 2 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.1 | 21,813 | 454,781 | 0 | 7 | 15 | 29 | 100 | 4 | 5,4 | 98,5 | 46 | 46 |
| 0.2 | 13,55 | 172,434 | 0 | 4 | 9 | 19 | 82 | 3 | 6,2 | 100 | 46 | 46 |
| 0.5 | 7,095 | 80,985 | 0 | 3 | 4 | 8 | 80 | 3 | 15,2 | 100 | 46 | 46 |
| 0.8 | 8,765 | 268,376 | 0 | 2 | 4 | 7 | 100 | 3 | 18 | 99 | 46 | 46 |
| 1.0 | 10,234 | 468,444 | 0 | 2 | 3,5 | 5 | 100 | 3 | 20,9 | 96,5 | 46 | 46 |
| 1.5 | 16,896 | 1067,881 | 0 | 2 | 3 | 5 | 100 | 3 | 23,2 | 87,7 | 46,2 | 46 |
| 2.0 | 16,625 | 1116,619 | 0 | 2 | 3 | 4 | 100 | 3 | 25,3 | 86,7 | 46,2 | 46 |
| 5.0 | 17,341 | 1193,436 | 0 | 2 | 3 | 4 | 100 | 3 | 24,3 | 85,4 | 46,2 | 46 |
| 8.0 | 18,643 | 1292,1 | 0 | 2 | 3 | 4 | 100 | 3 | 26,7 | 83,7 | 46,3 | 46 |

Wykres : Przebieg algorytmu τ=0.5, najlepszy rezultat osiągnięty w iteracji 4

Typowy przebieg algorytmu został przedstawiony na Wykres 3. Można zauważyć, że wielokrotnie wybierana jest słabsza konfiguracja (dłuższy czas wykonania), jednak w efekcie w większości przypadków w kilku kolejnych krokach algorytm znów osiąga optymalny rezultat.

Wykres : Przebieg algorytmu t=8.0, optimum osiągnięto w 3 iteracji.

Analizując dane wynikowe należy zwrócić uwagę na dominantę ilości potrzebnych iteracji oraz procent wystąpień tej wartości. W przypadku, gdy wartość parametru jest równa 8.0 przebieg algorytmu skupia się na wybieraniu najlepszego wyniku do następnej iteracji co przedstawia Wykres 4. Taki sposób postępowania okazał się sukcesem w 83.7% przypadków. Pozostałe uruchomienia nie zakończyły się sukcesem ze względu na minima lokalne w których algorytm zapętlił się. Zobrazowane jest to na wykresach Wykres 5 i Wykres 6 przedstawiających 2 uruchomienia dla parametru *τ*=5.0. Pierwszy z nich pokazuje przebieg, w którym znaleziono optimum. Jak można zauważyć algorytm próbuje wybierać konfiguracje zbliżone do optimum (linia czerwona) cały czas wybierając do następnej iteracji najlepszy wynik (linia niebieska). Dopiero w iteracji 58 zostaje wylosowana słabsza konfiguracja i następuje wyjście z minimum lokalnego, w efekcie prowadzi to do znalezienia w kilku następnych iteracjach minimum globalnego.

Wykres : Przebieg algorytmu τ=5.0, ilość iteracji do osiągnięcia minimum = 61

Minimum lokalne w przypadku algorytmu GEO to sytuacja w której wybranie najlepszej konfiguracji spośród możliwych w iteracji n, spowoduje że w iteracji n+1 najlepszą konfiguracją będzie ta z iteracji n. Wybierając zawsze najlepsze rozwiązanie następuje zapętlenie. Jest to widoczne na drugim wykresie. W trakcie przebiegu trzykrotnie nastąpiła próba wyjścia z minimum lokalnego. W iteracji 37 próba pozwoliła na wyjście z jednego minimum lokalnego do drugiego, co w rezultacie poprawiło wynik algorytmu. Następnie w iteracjach 52 i 72 nastąpiła nieudana próba wyjścia poza minimum lokalne i w rezultacie algorytm zakończył się po 100 iteracjach z wyznaczonym czasem szeregowania 48, nie osiągnięto optymalnego wyniku.

Wykres : Przebieg algorytmu τ=5.0, nie znaleziono minimum globalnego

## Graf g40 – 2 procesory



Rys. . Graf procesów g40

Na przedstawionym na Rys. 4.6 grafie g40 podobnie jak na grafie g18 można zauważyć podział zadań na poziomy, z tą różnicą że są bardziej złożone i jest ich więcej. Graf składa się z 40 procesów o czasie wykonania 4. Minimalny czas szeregowania zadań dwóch procesorach typu FULL2 wynosi 80, co w praktyce powoduje że żaden z procesorów nie musi bezczynnie oczekiwać na przesłanie danych.

Na podstawie danych widocznych w Tabela 5 można stwierdzić, że w żadnej z konfiguracji skuteczność nie wyniosła 100%. Dla *τ* równego 0.2 i 0.5 w jednym przypadku na 1000 nie udało się znaleźć optymalnego rozwiązania w czasie 100 iteracji (wykonanie 4000 funkcji przystosowania). Kwartyle 1, 2 i 3 wskazują, że najlepszą wartością parametru będzie 1.0. Przy zastosowaniu takiej wartości zmiennej byłoby konieczne wykonanie najmniejszej liczby iteracji w celu znalezienia optimum. Potwierdza to także średnia. Jednak wariancja wskazuje najmniejszą rozbieżność wyników dla *τ*=0.5, skuteczność algorytmu także jest najlepsza dla tej wartości, a czas wykonania *T* jest równy 80.001. Celem implementacji algorytmu jest uruchamianie go na grafie o nieznanym czasie szeregowania, dlatego ważne byłoby kilkukrotne uruchomienie programu w różnym zakresie parametru τ w przedziale [0.5, 1.0] z różną ilością iteracji. Dopiero zestawienie wyników otrzymanych w tym procesie pozwoliłoby na wybranie najlepszej proponowanej konfiguracji.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie g40 z 2 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.1 | 28,964 | 611,51 | 0 | 10 | 21 | 40 | 100 | 4 | 3,2 | 97,2 | 80,04 | 80 |
| 0.2 | 15,945 | 175,063 | 0 | 6 | 12 | 22 | 100 | 7 | 5,4 | 99,9 | 80,00 | 80 |
| 0.5 | 9,705 | 96,671 | 0 | 4 | 7 | 12 | 100 | 5 | 8,9 | 99,9 | 80,00 | 80 |
| 0.8 | 8,948 | 134,232 | 0 | 3 | 6 | 10 | 100 | 3 | 12,8 | 99,8 | 80,00 | 80 |
| 1.0 | 8,529 | 123,577 | 0 | 3 | 5 | 9 | 100 | 4 | 12,4 | 99,6 | 80,00 | 80 |
| 1.5 | 10,167 | 247,521 | 0 | 3 | 5 | 9 | 100 | 3 | 15,5 | 98,8 | 80,01 | 80 |
| 2.0 | 14,134 | 528,551 | 0 | 3 | 5 | 12 | 100 | 3 | 13,9 | 96,5 | 80,04 | 80 |
| 5.0 | 31,425 | 1733,472 | 0 | 3 | 5 | 85 | 100 | 100 | 23,9 | 76,1 | 80,26 | 80 |
| 8.0 | 38,93 | 2122,003 | 0 | 3 | 5 | 100 | 100 | 100 | 35,6 | 64,4 | 80,38 | 80 |

Wykres 7: Przebieg algorytmu na grafie g40 τ=0.5 - 100 iteracji, najlepszy wynik osiągnięto w 21 iteracji przedstawia typowy przebieg algorytmu na grafie g40. Różni się on od wykresów dla grafów intree15, tree15 i g18 większą różnicą między czasem szeregowania w kolejnych iteracjach. Na przykład w iteracji 42 czas szeregowania wyniósł 80, a w następnej czas ten wynosił 84, w kolejnej znów 80. Oznacza to, że konfiguracje są bardzo czułe na zmianę przypisania procesorów. Pamiętając o tym, że w jednej iteracji zmieniany zostaje tylko jeden bit (procesor dla pojedynczego zadania), można stwierdzić, że taka mutacja będzie skutkować częstym zagłębieniem się w minimum lokalnym. Można zauważyć, że przy iteracjach 13 i 55 wyjście z takiego minimum przez wybór gorszej konfiguracji pozwala w następnych iteracjach znaleźć optymalny wynik.

Wykres : Przebieg algorytmu na grafie g40 τ=0.5 - 100 iteracji, najlepszy wynik osiągnięto w 21 iteracji

Algorytm nie wychodzi poza rozwiązania optymalne (minima lokalne) na więcej niż 2 iteracje. Kontrprzykładem jest Wykres 8 przedstawiający przebieg dla *τ*=0.1. Tutaj widoczne jest między iteracjami 44-49 i 86-93 odejście od minimum lokalnego i bezowocne wykonywanie algorytmu bez zbliżania się celu. Czas jest tracony na wykonywanie bezcelowych obliczeń na słabszych konfiguracjach.

Wykres : Przebieg algorytmu na grafie g40 τ=0.1 - 100 iteracji, najlepszy wynik osiągnięto w 18 iteracji

## Graf gauss18 – 2 procesory

Gauss18 przedstawiony na Rys. 4.7 jest najbardziej złożonym grafem spośród testowanych. Koszty zmiany procesora i czasy wykonania poszczególnych zadań są bardzo zróżnicowane. Bardziej optymalne w takiej sytuacji jest wykonanie dwóch zadań na jednym procesorze niż przesłanie na drugi i wykonanie równoległe.



Rys. . Graf procesów gauss18

Pierwsze próby znalezienia optymalnego rozwiązania przy 100 iteracjach nie przyniosły dobrych rezultatów i najlepsze wyniki otrzymano tylko w 46.4% przypadków. Dopiero zwiększenie liczby iteracji do 400 spowodowało, że odnaleziono najlepszą konfigurację. Wyniki przedstawione w Tabela 6 pokazują, że w takim wypadku liczba znalezionych poprawnych wyników *T*=44 stanowiła 95%, a średni czas był równy 44.13. Średnia liczba iteracji potrzebna do znalezienia optimum wyniosła 124 przy bardzo dużej wariancji wynoszącej 12447. Jest to bardzo dobry wynik, jednak w efekcie przy takiej liczbie iteracji należało sprawdzić 7200 przypadków, co stanowi 2,75% wszystkich możliwych kombinacji dla tego grafu. W przypadku 100 iteracji konieczne jest sprawdzenie 1800 konfiguracji - 0,69% możliwych kombinacji.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie gauss18 z 2 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.1 | 98,866 | 71,419 | 2 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 97,6 | 2,4 | 49,67 | 44 |
| 0.2 | 94,264 | 314,152 | 8 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 87,9 | 12,2 | 47,34 | 44 |
| 0.5 | 74,294 | 1127,879 | 5 | 41 | 100 | 100 | 100 | 100 | 53,9 | 46,4 | 45,65 | 44 |
| 0.5 (400 it.) | 124,08 | 12447,13 | 3 | 30 | 92,5 | 189 | 400 | 400 | 5 | 95 | 44,13 | 44 |
| 0.8 | 72,011 | 1325,61 | 3 | 31 | 100 | 100 | 100 | 100 | 56,4 | 43,7 | 46,05 | 44 |
| 1.0 | 71,972 | 1413,949 | 3 | 28 | 100 | 100 | 100 | 100 | 60,3 | 39,7 | 46,41 | 44 |
| 1.5 | 75,241 | 1450,866 | 3 | 31 | 100 | 100 | 100 | 100 | 68,2 | 31,8 | 47,36 | 44 |
| 2.0 | 78,849 | 1295,428 | 2 | 58 | 100 | 100 | 100 | 100 | 71,9 | 28,1 | 47,90 | 44 |
| 5.0 | 86,383 | 1006,164 | 2 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 82,6 | 17,4 | 49,56 | 44 |
| 8.0 | 88,933 | 901,31 | 2 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 87,8 | 12,2 | 50,07 | 44 |

Na wykresie Wykres 9 przedstawiono typowy przebieg algorytmu dla parametru *τ*=0.5. W porównaniu do pozostałych algorytmów wyraźnie zauważalna jest różnica pomiędzy linią pokazującą najlepszą konfigurację w iteracji oraz wybraną. Dzieje się tak ze względu na złożoność grafu, w którym często zmiana w szeregowaniu przypisania pojedynczego zadania do procesu skutkuje znaczną zmianą czasu szeregowania. W grafach tree15, intree15, g18 i g40 taka zmiana wielokrotnie nie wpływała na czas wykonania lub powodowała, że konfiguracja szeregowania miała czas różniący się o nieznaczną wielkość. Konfiguracje można było pogrupować i wybranie konfiguracji 3 lub 4 oznaczało wybranie jednej z wielu optymalnych konfiguracji. W przypadku tego grafu wybranie konfiguracji 3 i wyższej oznacza wybranie gorszego rozwiązania. Spowodowało to także, że poczynając od iteracji 28 do iteracji 47, gdy nastąpił częsty wybór słabszych konfiguracji znacznie pogorszył się najlepszy czas wykonania algorytmu w danych iteracjach. Podobna sytuacja rozpoczęła się przy 80 iteracji. Jednak tak jak dla poprzednich grafów znalezienie najlepszej konfiguracji wiąże się z wyjściem z minimum lokalnego i próbą zmiany tego minimum na globalne.

Wykres : Przebieg algorytmu na grafie gauss18 τ=0.5 - 100 iteracji, najlepszy wynik osiągnięto w 74 iteracji

## Porównanie algorytmu GEO z algorytmami opartymi na automatach komórkowych dla dwóch procesorów

W rozprawie doktorskiej dr Anny Piwońskiej analizowano działanie algorytmów komórkowych przy szeregowaniu zadań. W Tabela 7 dokonano porównaniu otrzymanych wyników średnich czasów szeregowania algorytmów komórkowych z wynikami otrzymanymi w poniższej pracy. Wyniki są bardzo zbliżone. Odstępstwem są czasy szeregowania otrzymane dla grafu gauss18, gdzie algorytm GEO przy odpowiednich ustawieniach potrafił znaleźć bardzo często najlepsze rozwiązanie w przeciwieństwie do algorytmu opartego na automatach działającym w trybie równoległym.

Tabela Średnie czasy szeregowania najlepszych reguł uzyskane dla grafów testowych w fazie normalnego działania

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| graf programu | algorytm szeregowania oparty na automatach komórkowych | | standardowy algorytm genetyczny | algorytm GEO |
| tryb szeregowy | tryb równoległy |
| tree15 | 9 | 9 | 9 | 9 |
| intree15 | 9 | 9 | 9 | 9 |
| gauss18 | 44 | 46 | 44 | 44,128 |
| g18 | 46 | 46 | 46 | 46 |
| g40 | 80 | 80 | 80 | 80,001 |

## Wyniki na systemach czteroprocesorowych

Algorytm GEO pozwala na obsługę dowolnej liczby procesorów. Jednak ze względu na łatwość implementacji w przypadku wykorzystania liczby procesorów będącej potęgą 2 postanowiono wykonać testy dla systemu z 4 procesorami pomijając system trójprocesorowy. W poniższym rozdziale przedstawiono wyniki dla konfiguracji FULL4.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie tree15 z 4 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.1 | 15,371 | 218,848 | 0 | 5 | 11 | 21 | 100 | 2 | 5,5 | 99,9 | 7,00 | 7 |
| 0.2 | 9,547 | 74,568 | 0 | 3 | 7 | 14 | 82 | 2 | 8,2 | 100 | 7,00 | 7 |
| 0.5 | 5,665 | 30,449 | 0 | 2 | 4 | 7 | 40 | 2 | 15,8 | 100 | 7,00 | 7 |
| 0.8 | 5,437 | 42,483 | 0 | 2 | 3 | 6 | 56 | 2 | 21 | 100 | 7,00 | 7 |
| 1.0 | 5,826 | 78,779 | 0 | 2 | 3 | 6 | 77 | 2 | 21,8 | 100 | 7,00 | 7 |
| 1.5 | 6,744 | 137,396 | 0 | 2 | 3 | 6 | 100 | 2 | 22,8 | 99,7 | 7,00 | 7 |
| 2.0 | 9,091 | 289,268 | 0 | 1 | 3 | 6 | 100 | 2 | 23,5 | 98,9 | 7,01 | 7 |
| 5.0 | 21,867 | 1345,315 | 0 | 1 | 2 | 15 | 100 | 1 | 24,1 | 85,5 | 7,15 | 7 |
| 8.0 | 27,411 | 1808,969 | 0 | 2 | 2 | 88 | 100 | 2 | 26,7 | 75,4 | 7,25 | 7 |

W Tabela 8 przedstawiono wyniki wykonania algorytmu dla grafu tree15. Szeregowanie dla 4 procesorów okazało się trudniejszym zadaniem dla algorytmu i potrzebnych było więcej iteracji do osiągnięcia najlepszych rezultatów niż przy 2 procesorach. Jednak i w tym wypadku algorytm przy odpowiedniej wartości parametru *τ* nie ma problemów ze znalezieniem optymalnych konfiguracji z czasem szeregowania równym 7, robi to również ze 100% skutecznością.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie g18 z 4 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.1 | 92,31 | 396,288 | 1 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 82,7 | 17,5 | 27,72 | 26 |
| 0.2 | 71,391 | 1067,936 | 2 | 40 | 90 | 100 | 100 | 100 | 45,4 | 55,2 | 26,52 | 26 |
| 0.5 | 43,694 | 999,588 | 1 | 16 | 35 | 67 | 100 | 100 | 12,2 | 88,2 | 26,12 | 26 |
| 0.8 | 45,37 | 1170,101 | 2 | 14 | 36 | 75 | 100 | 100 | 16,6 | 83,4 | 26,24 | 26 |
| 1.0 | 49,32 | 1386,778 | 1 | 12 | 40 | 99 | 100 | 100 | 24,8 | 75,5 | 26,35 | 26 |
| 1.5 | 63,95 | 1604,576 | 1 | 16 | 88 | 100 | 100 | 100 | 47,5 | 52,8 | 27,03 | 26 |
| 2.0 | 70,397 | 1622,892 | 1 | 22 | 100 | 100 | 100 | 100 | 60,6 | 39,5 | 27,64 | 26 |
| 5.0 | 79,22 | 1446,24 | 1 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 75,5 | 24,5 | 28,73 | 26 |
| 8.0 | 83,414 | 1271,34 | 2 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 81,9 | 18,1 | 29,52 | 26 |

Tabela 9 przedstawia wyniki szeregowania dla grafu g18. W tym wypadku 100 iteracji nie było wystarczające, aby algorytm miał 100% skuteczność niezależnie od wartości parametru prawdopodobieństwa. Dla *τ*=0.5 w 88.2% przypadków znaleziono najlepsze rozwiązanie *T*=26, a średni czas szeregowania wynoszący 26.12 okazał się dobrą wartością. Średnio należało wykonać 43 iteracje w celu znalezienia optymalnego wyniku.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie g40 z 4 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.5 | 331,1 | 29014,77 | 125 | 127 | 361,5 | 500 | 500 | 500 | 40 | 60 | 45,40 | 45 |

Wyniki dla grafu g40 okazały się bardzo słabe przy 100 iteracjach, dopiero zwiększenie liczby kroków do 500 pozwoliło na osiągnięcie zadowalających rezultatów. Wyniki w Tabela 10 pokazują, że średni czas szeregowania wyniósł 45.4 oraz skuteczność algorytmu na poziomie 60%.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie gauss18 z 4 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.5 | 666,5 | 91185,61 | 172 | 453 | 622 | 1000 | 1000 | 1000 | 30 | 70 | 44,80 | 44 |

Tabela 11 pokazuje wyniki uruchomień dla grafu gauss18 przy uruchomieniu programu dla 1000 iteracji. 70|% przypadków przy wartości parametru τ=0.5 osiągnęło najlepszy wynik szeregowania równy 44, średnia wszystkich uruchomień wyniosła 44.80. Duża liczba iteracji potrzebna do znalezienia optimum > 660 jest spowodowana specyfiką grafu oraz bardzo dużą kombinacją uszeregowań. Należy pamiętać, że w przypadku algorytmu GEO w trakcie jednej iteracji na 4 procesorach sprawdzane jest ustawienie procesu wyłącznie na dwóch z procesorów. Na Wykres 10 pokazano typowy przebieg algorytmu dla grafu gauss18. W tym wypadku przy 4 procesorach można zauważyć, że algorytm często wybiera gorsze ustawienia (linia czerwona jest oddalona od niebieskiej) jednak w dalszym ciągu pozostając w pewnym minimum, które trudno jest opuścić. Od 670 iteracji można zaobserwować, że algorytm zaczyna przeszukiwać inny obszar rozwiązań, który znacznie oddala go od optimum.

Wykres Typowy przebieg algorytmu dla grafu gauss18 z 4 procesorami

Tabela 12 przedstawia zestawienie średnich końcowych czasów szeregowania algorytmu GEO oraz średnich uzyskanych przez algorytm szeregowania oparty na automatach komórkowych oraz przez standardowy algorytm genetyczny. Można zauważyć, że wyniki dla algorytmu GEO są dużo lepsze w przypadku złożonych grafów niż w przypadku szeregowania tych grafów na algorytmie opartym na automatach komórkowych.

Tabela Średnie końcowe czasy szeregowania dla grafów testowych – 4 procesory

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| graf programu | algorytm szeregowania oparty na automatach komórkowych | standardowy algorytm genetyczny | algorytm GEO |
| tree15 | 7.0 | 7.0 | 7.0 |
| g18 | 27.0 | 26.0 | 26.12 |
| g40 | 46.0 | 45.0 | 45.4 |
| gauss18 | 52.0 | 44.0 | 44.8 |

## Testy algorytmu GEO na ośmiu procesorach

Spośród testowanych grafów dla g18 i g40 czasy szeregowania mogą zostać poprawione, wykorzystanie większej liczby procesorów pozwala na wykonanie procesów szybciej. Czasy dla tree15 i gauss18 nie mogą zostać poprawione ze względu na ich strukturę. W przypadku grafu drzewiastego, gdzie czas przesłania jest równy czasowi wykonania, czas szeregowania poprawia się do momentu gdy liczba procesorów jest równa połowie liczby końcowych procesów (węzły bez potomków). Czas dla grafu gauss18 nie może zostać poprawiony ze względu na złożone zależności, które pozwalają w praktyce na wykorzystanie tylko dwóch procesorów jednocześnie.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie tree15 z 8 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.5 | 3,757 | 23,768 | 0 | 1 | 2 | 5 | 52 | 1 | 24,5 | 100 | 7 | 7 |
| 0.8 | 4,042 | 49,97 | 0 | 1 | 2 | 4 | 92 | 1 | 29,9 | 100 | 7 | 7 |

W Tabela 13 przedstawiono wyniki wykonania algorytmu na grafie tree15. Graf okazał się łatwy w uszeregowaniu i wystarczyło kilka iteracji, aby znaleźć najlepsze rozwiązanie *T*=7. Jak wspomniano wcześniej czas wykonania pojedynczego zadania jest równy czasowi przesłania danych pomiędzy procesorami, to powoduje, że wykonanie dwóch niezależnych zadań ze wspólnym przodkiem na jednym procesorze A będzie równe czasowy wykonania dwóch zadań na różnych procesorach A i B pod warunkiem, że będzie konieczne przesłanie danych z procesora A na B.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie g18 z 8 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.5 | 25,256 | 365,382 | 1 | 11 | 21 | 33 | 100 | 6 | 4,2 | 99,3 | 24,02 | 24 |
| 0.8 | 23,138 | 398,726 | 1 | 9 | 17 | 31 | 100 | 6 | 4,3 | 99,6 | 24,01 | 24 |

Tabela 14 zawiera wyniki szeregowania dla grafu g18. W tym wypadku z ponad 99% skutecznością znajdowano najlepsze rozwiązanie *T*=24 podczas wykonywania 100 iteracji. Szeregowanie okazało się lepsze od szeregowania na 4 procesorach dla tego grafu. Przyczyną jest większy zbiór optymalnych rozwiązań w przypadku wykorzystania 8 procesorów.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie g40 z 8 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.5 | 204,5 | 25955,61 | 62 | 79 | 155 | 298 | 529 | 62 | 10 | 100 | 33 | 33 |

Szeregowanie dla grafu g40 przy ustawieniu limitu 1000 iteracji znalazło najlepsze konfiguracje z czasem T=33 we wszystkich uruchomieniach. Średnia ich liczba to 204.5, ale w najgorszym wypadku należało wykonać 529 iteracji co oznaczało konieczność wykonania 63480 funkcji przystosowania (3 bity na procesor \* 40 szeregowanych zadań \* 529 iteracji). Jednak jest to nieznaczny ułamek możliwych kombinacji wszystkich rozwiązań wynoszących 2­120.

Tabela Dane statystyczne testów na grafie gauss18 z 8 procesorami

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| τ | średnia iteracji | wariancja iteracji | min | Q1 | mediana | Q3 | max | moda | moda (%) | najlepsze wyniki (%) | śr. T | min T |
| 0.5 | 3394,1 | 944672,1 | 1731 | 2237 | 4000 | 4000 | 4000 | 4000 | 60 | 40 | 45,7 | 44 |

Pokazane w Tabela 16 dane dla grafu gaus18 pokazują, że aby odnaleźć w tym wypadku najlepsze rozwiązanie konieczne jest wykonanie około 2200 iteracji. Ustawienie limitu na 4000 pokazało, że tylko 40% uruchomień jest w stanie znaleźć najlepsze rozwiązanie *T*=44. Patrząc na średnią czasów równą 45.7 zauważalne jest, że algorytm często nie zbliża się nawet do najlepszego rozwiązania. Najlepszy czas szeregowania nie zmienia się w zależności od liczby procesorów, ze względu na fakt, że najlepsze szeregowanie można osiągnąć wykorzystując 2 procesory. Zwiększenie liczby procesorów powoduje znaczny wzrost liczby konfiguracji w których algorytm spróbuje znaleźć optymalne, jednak zbiór najlepszych rozwiązań nie zmienia się w takim tempie. Z drugiej strony trudno jest algorytmowi znaleźć najlepsze rozwiązanie, które okazuje się najlepsze w przypadku konfiguracji, gdzie większość zadań uruchamianych jest na 1 procesorze i tylko końcowe procesy są uruchamiana na innych procesorach. Przyczyną takiej optymalnej konfiguracji jest wysoki kosz przesyłania zadań w stosunku do czasu wykonania samego zadania.

Program rozpoczynając zadanie od losowej konfiguracji, w której zadania są rozdzielone pomiędzy wiele procesorów, tak jak pokazują wyniki, dużą liczbę iteracji. W czasie jednej iteracji mutacja dotyczy pojedynczego bitu, co oznacza, że dla jednego zadania zostaną sprawdzone 3 konfiguracje z innym numerem procesora. To także spowalnia wyszukiwanie najlepszego rozwiązania dla tego grafu, gdyż podczas iteracji nie znajduje konfiguracji, która przybliża go bezpośrednio do najlepszego rozwiązania.

Tabela Średnie końcowe czasy szeregowania dla grafów testowych – 8 procesorów

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| graf programu | algorytm szeregowania oparty na automatach komórkowych | standardowy algorytm genetyczny | algorytm GEO |
| tree15 | 7.0 | 7.0 | 7.0 |
| g18 | 26.0 | 24.0 | 24.01 |
| g40 | 39.0 | 33.0 | 33.0 |
| gauss18 | 52.0 | 44.0 | 45.7 |

W Tabela 17 porównano średnie czasu szeregowania dla algorytmów genetycznych i algorytmu GEO. Można zauważyć, że w przypadku algorytmu opartego na automatach komórkowych średnie czasy znacznie odbiegały od najlepszych możliwych wyników. W przypadku algorytmu GEO najlepsze wyniki znaleziono dla każdego grafu, średnie otrzymanych wyników także są zadawalające, mimo tego że nie zawsze udawało się znaleźć optymalny wynik.

## Podsumowanie testów

Wyniki przedstawione w poniższym rozdziale pokazują, że algorytm GEO potrafi znaleźć najlepsze czasy szeregowania zarówno dla prostych jak i złożonych czasów szeregowania. Może być stosowany przy różnej liczbie procesorów.

Statystyki przeprowadzonych testów pokazały, że bardzo ważnym jest dobór odpowiedniej wartości parametru *τ*. Najlepsze wyniki otrzymywano dla *τ*=0.5, jednak w praktyce zalecane jest uruchomienie algorytmu z różnymi wartościami tego parametru zawartymi w przedziale <0.5,1>. Wybór odpowiedniej wartości *τ* pozwoli na szybsze odnalezienie optymalnego wyniku. Zbyt niska wartość np. 0.1 spowoduje, że algorytm będzie przeszukiwał wśród zbyt wielu rozwiązań, nie dążąc do zoptymalizowania wyniku. Podobnie wprowadzając zbyt wysoką wartość jak np. 5.0 algorytm będzie miał problem z wyjściem poza minimum lokalne i odnalezieniem najlepszego globalnie rozwiązania.

Przy wielu eksperymentach podkreślano także, że bardzo istotny czynnik stanowi wprowadzenie odpowiedniego limitu iteracji które wykona program. Dla prostych struktur jak np. tree15 lub g18 liczba iteracji koniecznych do znalezienie najlepszego szeregowania była znacznie mniejsza niż w przypadku grafów g40 i gauss18. Grafy z dużą liczbą złożonych zależności potrzebują większego czasu do znalezienia optimum.

Liczba procesorów także odgrywa istotną rolę jeśli chodzi o szybkość znajdowania najlepszego rozwiązania. GEO musi wykonać dużo więcej funkcji przystosowania szukając rozwiązania dla tego samego grafu jeśli zostaną dodane kolejne procesory. Spowodowane jest to wykładniczym wzrostem liczby możliwych uszeregowań oraz samym algorytmem, który podczas jednej iteracji sprawdza tylko część procesorów dla danego zadania. Bardzo widoczne było to przy grafie gauss18, gdzie optymalne rozwiązanie to takie w którym większość zadań musi być wykonana na jednym procesorze. Przy większej liczbie procesorów należy zwiększyć limit iteracji proporcjonalnie do ich liczby, zwłaszcza w przypadku grafów, gdzie koszt zmiany procesora jest znacznie wyższy od czasu wykonania zadania.

# Bibliografia

1. **Kwok Y. i Ahmad I.** Static Scheduling Algorithms for Allocating Directed Task Graphs to Multiprocessors. *ACM Computing Surveys.* Grudzień 1999, Tom 31, 4, strony 407-471.

1. W literaturze wartość funkcji definiowana jest także jako *Fi=Vi - R*, gdzie *R* jest dowolną stałąlub *Fi=Vi – Vbest*. Jednak ze względu na fakt, że podczas jednej iteracji wartość *Vbest* jest stała można traktować ją jako *R*. Z kolei odjęcie stałej *R* od wartości funkcji celu *Vi* nie zmieni kolejności bitów wg funkcji przystosowania, dlatego w poniższej pracy przyjęto *R=0* [↑](#footnote-ref-1)