

# Osztott rendszerek specifikációja és implementációja - dokumentáció

Lombosi Balázs - D3BA80

2016. december 4.

## Tartalomjegyzék

<b>1. Feladat</b>	<b>2</b>
<b>2. Felhasználói dokumentáció</b>	<b>3</b>
2.1. Környezet . . . . .	3
2.2. Használat . . . . .	3
<b>3. Fejlesztői dokumentáció</b>	<b>4</b>
3.1. A megoldás módja . . . . .	4
3.2. Implementáció . . . . .	4
3.3. Visszavezetés . . . . .	5
3.3.1. Mérések . . . . .	5
3.4. Fordítás . . . . .	5
3.5. Tesztelés . . . . .	6

## 1. Feladat

Az egyik bemenet `input_matrices.txt` – első sorában tartalmazza az  $M$  pozitív egész számot, következő  $4xM$  sorában pedig az  $M$  db  $4x4$ es mátrix sorfolytonos reprezentációját.

$M$

$x_{1,1,1}$   $x_{1,1,2}$   $x_{1,1,3}$   $x_{1,1,4}$  - az 1. mátrix elemei

$x_{1,2,1}$   $x_{1,2,2}$   $x_{1,2,3}$   $x_{1,2,4}$  - ...

$x_{1,3,1}$   $x_{1,3,2}$   $x_{1,3,3}$   $x_{1,3,4}$  - ...

$x_{1,4,1}$   $x_{1,4,2}$   $x_{1,4,3}$   $x_{1,4,4}$  - az 1. mátrix elemei

...

$x_{M,4,1}$   $x_{M,4,2}$   $x_{M,4,3}$   $x_{M,4,4}$  - az  $M$ . mátrix utolsó sorának elemei

A másik bemenet `input_points.txt` – első sorában tartalmazza az  $N$  pozitív egész számot, a következő  $N$  sorában pedig az  $N$  db 3 hosszú vektorokat.  $N$

$v_{1,1}$   $v_{1,2}$   $v_{1,3}$  - az 1. vektor elemei

...

$v_{N,1}$   $v_{N,2}$   $v_{N,3}$  - az  $N$ . vektor elemei

A program olvassa be az adatokat, majd végezze el minden vektorra az  $M$  db mátrix szorzást. Az az eredményt írja az `output.txt` – kimeneti fájlba. Megkötés, hogy a fájlból olvasást és a fájlba írást egy szál/folyamat végezze, az egyes mátrix szorzások eredményét pedig egy szál továbbítsa adatcsatornán keresztül egy rákövetkező szálnak.

## 2. Felhasználói dokumentáció

### 2.1. Környezet

A program több platformon futtatható, nincsen dinamikus függősége. Telepítésre nincs szükség, elegendő a futtatható állományt elhelyezni a számítógépen (Windows operációs rendszeren *.exe* fájl, UNIX operációs rendszeren *.out* fájl).

### 2.2. Használat

A program használata egyszerű, mert nem vár parancssori paramétereket, így akár parancssoron kívül is lehet futtatni. A fájl mellett kell elhelyezni az *input\_matrices.txt* és *input\_points.txt* fájlokat melyet a program beolvas, az eredményt pedig az *output.txt* nevű fájlba írja.

A program futásának feltétele, hogy a bemeneti fájlok (*input\_matrices.txt*, *input\_points.txt*) felépítése helyes legyen, azaz a feladatban leírtak szerint legyenek benne az adatok.

### 3. Fejlesztői dokumentáció

*A feladat megoldásához a C++11-es szabványt választottam és annak beépített nyelvi elemeit.*

#### 3.1. A megoldás módja

A kódot logikailag több részre bonthatjuk, egy fő- és több alfolyamatra. A főfolyamat, a `main()` függvény lesz felelős az adatok beolvasásáért az input fájlokból, amik most az *(input\_matrices.txt és input\_points.txt)*. A főfolyamat beolvassa a mátrixokat amikkel a műveleteket fogja elvégezni, majd létrehoz  $M + 1$  db adatcsatornát és  $M$  db szálát, az  $M$  db szál mindegyike kap egy-egy mátrixot és azzal a mátrixal fogja elvégezni a szorzást majd továbbítja az eredményt a következő szálnak. A *vektorok* beolvasásakor az első adatcsatornát (*pipeline*)-t töltjük fel amivel beolvasás közbe már az első szál el tud kezdeni számolni.

#### 3.2. Implementáció

A párhuzamosságot a C++11 szabvány nyelvi elemeit kihasználva valósítjuk meg. Az eredmény helyben, a beolvasott vektorban lesz.

A C++ beépített adatszerkezeteiből az adatok tárolásához az `std::vector`-t. A beolvasott mátrixokat egy `std::vector<std::vector<std::vector<int>>>` adatszerkezetben tároljuk. A főfolyamat létrehoz  $M + 1$  db adatcsatornát `std::vector<Pipeline<Vector>> pipelines(M + 1)` és  $M$  db *threadet* indít az *Operation* függvénnyel ami paraméterül kapja az  $i$  és  $i + 1$ -ik adatcsatornát, a threadeket szintén egy `std::vector`-ban tároljuk. Ez után a főfolyamat beolvassa a vektorokat a `pipelines[0]` adatcsatornába.

Az *Operation* függvény fut az  $M$  db szálon, ami induláskor paraméterül kapja a *Mátrixot* amivel a mátrix szorzást végzi, két adatcsatornát (*from, to*), amelyikről olvassa (*from*) a vektort amivel el kell végeznie a műveletet, és amelyekre az eredményt kell írnia (*to*), és az  $N$  számot, hogy hányszor kell elvégeznie a műveletet azaz hány vektor fog érkezni, a *from* adatcsatornáról.

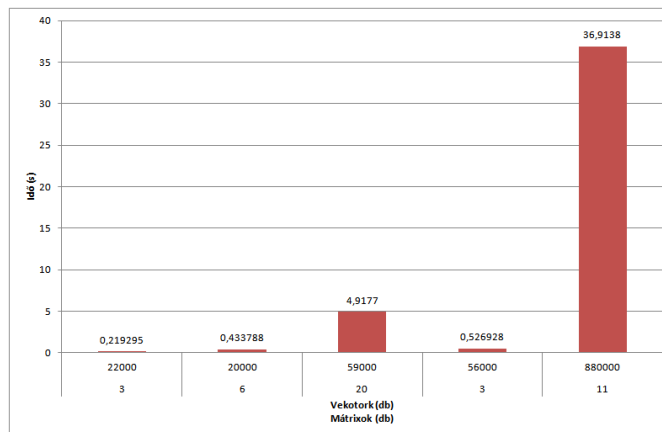
### 3.3. Visszavezetés

A feladatot vissza vezethetjük az adatcsatorna tételére.

<b>T</b>		<b>F</b>
$D$	$\leftarrow$	$\langle v_1 \dots v_N \rangle$
$F(m, v)$	$\leftarrow$	$multiplication(m, v)$
$X_i$	$\leftarrow$	$változatlan$

$$\forall i \in [0..M] \ f_i(m, v) = (multiplication(m, v))$$

#### 3.3.1. Mérések



### 3.4. Fordítás

A program forráskódja a *main.cpp* fájlban található. A program fordításához követelmény egy C++11 szabványt támogató fordítóprogram megléte a rendszeren. A legnépszerűbbek az *msvc*, *g++* és *clang*. A fordítás menete (UNIXon g++ 4.9.2-es verziójú fordítóval, Windowson g++ 5.1.0 verziója fordítóval lett tesztelve):

- UNIX környezetben a következő: `'g++ -std = c++11 main.cpp -lpthread'`,
- Windows környezetben: `'g++ -std = c++11 main.cpp'`.

Az `-std = c++11` kapcsoló szükséges, mert alapértelmezetten egy régebbi C++ szabványt támogat a fordító. UNIX környezetben szükséges a `-pthread` vagy `-lpthread` kapcsoló, hogy a fordító tudja, hogy többszálú programot fordít.

### **3.5. Tesztelés**

A programot a megadott teszt input fájlokkal teszteltem le. A teszteléshez használt processzor: Intel Core i7-3632QM @ 2.20Ghz .