Computerphysik Programmiertutorial 5a Prof. Dr. Matteo Rizzi und Dr. Markus Schmitt - Institut für Theoretische Physik, Universität zu Köln **Github**: https://github.com/markusschmitt/compphys2022 Inhalt dieses Notebooks: Jonglieren mit Arrays, dünne Matrizen, [E] Zusammengesetzte Datentypen: struct s Jonglieren mit Arrays In [1]: A = collect(1:16)16-element Vector{Int64}: 10 11 12 13 14 15 16 Dimensionen ändern: reshape In [2]: reshape (A, 4, 4)Out[2]: 4×4 Matrix{Int64}: 2 6 10 14 3 7 11 15 8 12 16 In [3]: reshape(A,:,2) Out[3]: 8×2 Matrix{Int64}: 2 10 3 11 12 5 13 6 14 7 15 8 16 In [4]: A = reshape(A, 4, :)Out[4]: 4×4 Matrix{Int64}: 1 5 9 13 2 6 10 14 3 7 11 15 4 8 12 16 Eine einzelne Spalte extrahieren In [5]: v=A[:,3]Out[5]: 4-element Vector{Int64}: 10 11 12 In [6]: 4-element Vector{Int64}: Out[6]: 10 11 12 Eine einzelne Zeile extrahieren In [7]: A[2,:] 4-element Vector{Int64}: 10 14 Eine Untermatrix extrahieren In [8]: A[2:4,2:3] 3×2 Matrix{Int64}: Out[8]: 6 10 7 11 8 12 In [9]: A[[2,4],[1,3]] Out[9]: 2×2 Matrix{Int64}: 2 10 4 12 Indizes vom Ende zählen: In [10]: A[:,1:end-1] Out[10]: 4×3 Matrix{Int64}: 1 5 9 2 6 10 3 7 11 4 8 12 Dünne Matrizen Matrizen, die in physikalischen Anwendungen interessant sind, haben oft viel Struktur. In verschiednene Anwendungen tauchen z.B. Matrizen auf, die nur wenige von Null verschiedene Einträge haben -- sogenannte dünn besetzte Matrizen. In solchen Fällen ist es günstig nicht die komplette Matrix im Speicher abzulegen, sondern nur die wenigen Einträge, die nicht Null sind. Beispiel: $M = egin{pmatrix} 5 & 0 & 0 & 0 \ 0 & 8 & 0 & 0 \ 0 & 0 & 7 & 3 \ 0 & 4 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ Um solche Matrizen effizient zu speichern gibt es verschiedene Datenstrukturen. Die Idee ist immer, dass es reicht die Werte der nicht-Null Einträge zu speichern, sowie ihre jeweilige Position in der Matrix. Eine Möglichkeit ist das Compressed Sparse Column (CSC) Format. In diesem Format werden drei Arrays verwendet um die dünne Matrix zu Beschreiben: 1. Das erste Array enthält die **Werte** der nicht-Null Matrixeinträge entsprechend ihrer *spaltenweise* Reihenfolge: values = [5, 8, 4, 7, 3, 1]2. Das zweite Array enthält zugehörigen Zeilenindizes in der gleichen Reihenfolge: $row_idx = [1, 2, 4, 3, 3, 4]$ 3. Das dritte Array enthält die sogenannten **Spaltenzeiger**. Die Spaltenzeiger sind die Indizes des ersten Eintrags jeder Spalte im values bzw. row_idx Array. Das Array enthält außerdem immer einen zusätzlichen letzten Eintrag, der der Zahl der Einträge in values plus 1 entspricht: $col_ptr = [1, 2, 4, 5, 7]$ Außerdem speichern wir die Dimension der Matrix, also m und n für eine $m \times n$ -Matrix. Eine solche Datenstruktur können wir zum Beispiel als Dictionary implementieren: In [12]: M = Dict("values" => float([5, 8 , 4, 7 , 3, 1]), "row_idx" => [1, 2, 4, 3, 3, 4], "col_ptr" => [1, 2, 4, 5, 7], "n rows" => 4, "n cols" => 4 Out[12]: Dict{String, Any} with 5 entries: "values" => [5.0, 8.0, 4.0, 7.0, 3.0, 1.0] "col_ptr" => [1, 2, 4, 5, 7] "n cols" => 4 "row_idx" \Rightarrow [1, 2, 4, 3, 3, 4] "n rows" => 4 Um die Funktionsweise zu illustrieren, implementieren wir ein Matrix-Vektor-Produkt für unsere dünne Matrix: In [13]: function sparse_mvp(A, x) # Array für Ergebnis anlegen res = zeros(A["n_rows"]) # zur Übersichtlichkeit col_ptr = A["col_ptr"] row idx = A["row idx"] values = A["values"] # Schleife für das Matrix-Vektor-Produkt for j in 1:(size(col ptr)[1]-1) col_range = col_ptr[j]:col_ptr[j+1]-1 # Bereich der aktuellen Spalte im values Array row_indices = row_idx[col_range] # Zeilen-Indizes, die zur aktuellen Spalte gehören res[row_indices] += values[col_range] * x[j] end return res end sparse_mvp (generic function with 1 method) Out[13]: In [16]: $mein_vektor = [1, 0, 3, 4]$ sparse mvp(M, mein vektor) 4-element Vector{Float64}: Out[16]: 5.0 0.0 33.0 4.0 In [15]: dense M = float([5 0 0 0; 0 8 0 0; 0 0 7 3; 0 4 0 1])dense_M * mein_vektor Out[15]: 4-element Vector{Float64}: 5.0 0.0 33.0 4.0 Julia stellt standardmäßig eine Datenstruktur für dünne Matrizen im CSC-Format bereit (im Standardpaket SparseArrays, Dokumentation): In [17]: using SparseArrays Dünne Matrizen können damit auf unterschiedliche Weise erzeugt werden. Entweder aus einer dichten Matrix: In [18]: sparse_M1 = sparse(dense_M) Out[18]: 4×4 SparseMatrixCSC{Float64, Int64} with 6 stored entries: 5.0 8.0 . . • 7.0 3.0 4.0 • 1.0 Oder durch Übergeben der Zeilenindizes, Spaltenindizes, und Werte aller Einträge In [19]: $sparse_M2 = sparse([1,2,3,3,4,4], [1,2,3,4,2,4], float([5,8,7,3,4,1]))$ Out[19]: 4×4 SparseMatrixCSC{Float64, Int64} with 6 stored entries: 5.0 8.0 . . 7.0 3.0 4.0 • 1.0 Genau wie bei dichten Matrizen können wir einzelene Einträge auslesen ... In [20]: sparse_M2[3,4] Out[20]: 3.0 ... und ändern In [21]: $sparse_M2[1,3] = pi$ sparse_M2 4×4 SparseMatrixCSC{Float64, Int64} with 7 stored entries: 5.0 · 3.14159 8.0 • 7.0 3.0 4.0 . 1.0 Das Matrix-Vektor-Produkt ist mit dieser Datenstruktur auch bereits implementiert: In [22]: sparse_M1 * mein_vektor Out[22]: 4-element Vector{Float64}: 5.0 0.0 33.0 4.0 Genauso gibt es dünne Vektoren: In [23]: sparsevec(mein vektor) Out[23]: 4-element SparseVector{Int64, Int64} with 3 stored entries: [3] = 3[4] = 4[E] Zusammengesetzte Datentypen: struct s Julia bietet die Möglichkeit eigene Zusammengesetzte Datentypen als struct s zu definieren (Dokumentation). In [24]: struct MySparse n_rows::Int n cols::Int values::Vector{Float64} row idx::Vector{Int} col_ptr::Vector{Int} end In [25]: mat = MySparse(4, 4, float([5, 8, 4, 7, 3, 1]), [1, 2, 4, 3, 3, 4], [1, 2, 4, 5, 7])MySparse(4, 4, [5.0, 8.0, 4.0, 7.0, 3.0, 1.0], [1, 2, 4, 3, 3, 4], [1, 2, 4, 5, 7]) Out[25]: Unser neuer zusammengesetzter Datentyp ist Julia jetzt bekannt: In [26]: typeof(mat) Out[26]: MySparse Auf die einzelnen Felder können wir mit .<Feldname> zugreifen: In [27]: mat.n_rows Out[27]: 4 In [28]: mat.values 6-element Vector{Float64}: Out[28]: 5.0 8.0 4.0 7.0 3.0 1.0 Damit können wir unser dünnes Matrix-Vektor-Produkt umschreiben (*multiple dispatch*): In [29]: function sparse_mvp(A::MySparse, x) # Array für Ergebnis anlegen res = zeros(A.n_rows) # Schleife für das Matrix-Vektor-Produkt for j in 1:(size(A.col_ptr)[1]-1) col_range = A.col_ptr[j]:A.col_ptr[j+1]-1 # Bereich der aktuellen Spalte im values Array row_indices = A.row_idx[col_range] # Zeilen-Indizes, die zur aktuellen Spalte gehören res[row_indices] += A.values[col_range] * x[j] end return res end sparse_mvp(mat, mein_vektor) Out[29]: 4-element Vector{Float64}: 5.0 0.0 33.0 4.0 **Hinweis:** struct s sind *immutable*: In [30]: mat.n rows = 5 setfield!: immutable struct of type MySparse cannot be changed Stacktrace: [1] setproperty!(x::MySparse, f::Symbol, v::Int64) @ Base ./Base.jl:43 [2] top-level scope @ In[30]:1 [3] eval @ ./boot.jl:373 [inlined] [4] include string(mapexpr::typeof(REPL.softscope), mod::Module, code::String, filename::String) @ Base ./loading.jl:1196 Das kann mit mutable struct sumgangen werden: In [31]: mutable struct MyMutableSparse n rows::Int n cols::Int values::Vector{Float64} row_idx::Vector{Int} col ptr::Vector{Int} end In [32]: mat_mutable = MyMutableSparse(4, 4, float([5, 8, 4, 7, 3, 1]), [1, 2, 4, 3, 3, 4], [1, 2, 4, 5, 7]) mat mutable.n rows=5 Out[32]: 5