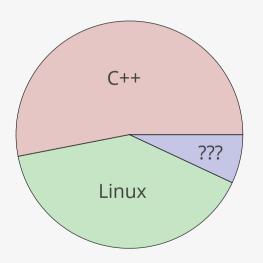
Научный подход к разработке программного обеспечения

Иван Ганкевич

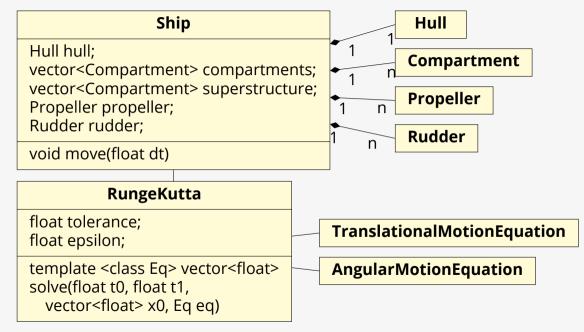




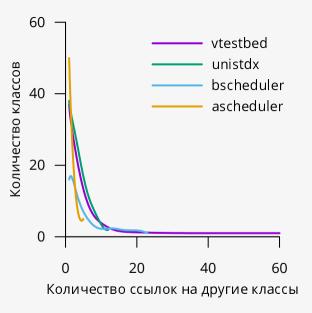
Предметная область: Судно состоит из корпуса, отсеков, надстройки, винта и руля. Качка судна описывается уравнением поступательного движения и уравнением вращательного движения, решаемых методом Рунге—Кутта.

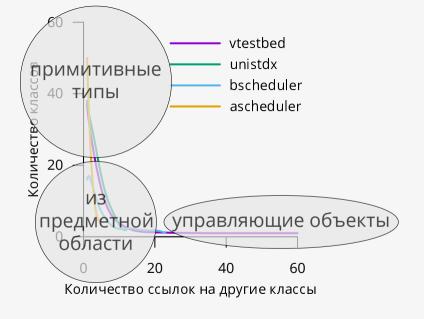


класс метод отношение

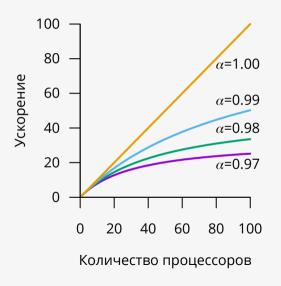


Получился набор слабо связанных сущностей...





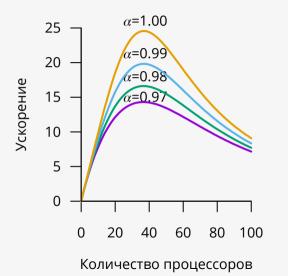
Закон Амдаля (общая память)



$$S(n) = \frac{1}{1 - \alpha + \alpha/n}$$

- *n* количество процессоров
- lpha доля последовательных операций

Закон Амдаля (решетка процессоров)



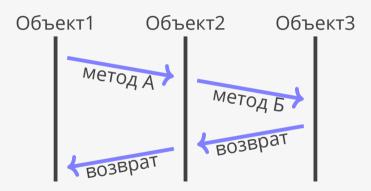
$$S(n) = \frac{n}{\alpha + (1 - \alpha)n + \beta \gamma n^3}$$

- n количество процессоров
- lpha доля последовательных операций
- β диаметр системы
 - γ отношение скорости обработки к скорости передачи данных

Закон Брукса

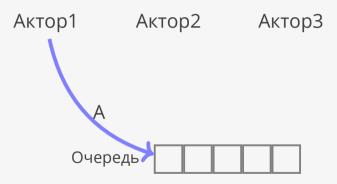






Актор1 Актор2 Актор3





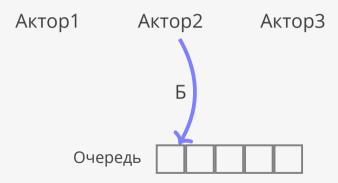
Актор1 Актор2 Актор3





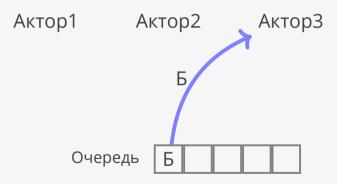
Актор1 Актор2 Актор3





Актор1 Актор2 Актор3





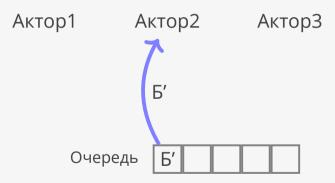
Актор1 Актор2 Актор3





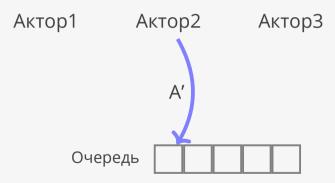
Актор1 Актор2 Актор3





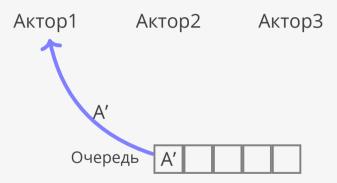
Актор1 Актор2 Актор3





Актор1 Актор2 Актор3





Актор1 Актор2 Актор3



Преимущества и недостатки

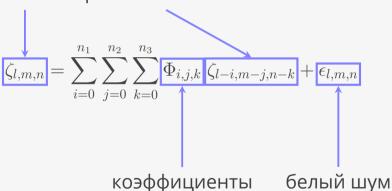
- ▶ Нет глобальной синхронизации.
- ▶ Очередь обрабатывается параллельно.
- ▶ Сложно программировать.
- Идеальна для задач со сложными информационными зависимостями.

Пример: модель авторегрессии

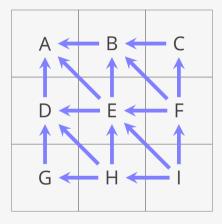
$$\zeta_{l,m,n} = \sum_{i=0}^{n_1} \sum_{j=0}^{n_2} \sum_{k=0}^{n_3} \Phi_{i,j,k} \zeta_{l-i,m-j,n-k} + \epsilon_{l,m,n}$$

Пример: модель авторегрессии

взволнованная поверхность



Информационные зависимости



Двухмерная модель

- Размер блоков ограничен сверху и снизу.
- ► Конвейер + параллелизм по данным.

To be continued...

Ссылки

- ▶ Философия Unix.
- ▶ Руководящие принципы С++.
- ▶ Вики по системному программированию.