Teoria Współbieżności Ćwiczenie 8

1 Cel ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie studentów z zastosowaniem teorii śladów do szeregowania wątków z zastosowaniem w klasycznych algorytmach algebry liniowej. Jako przykład omawiany jest algorytm współbieżnej eliminacji Gaussa. Ćwiczenie zakłada znajomość podstaw programowania współbieżnego oraz podstaw z algebry liniowej (poznanych na pierwszym semestrze studiów).

2 Plan ćwiczenia

Teoria śladów [1,2] służy głównie do modelowania zachowania systemów współbieżnych. Opisuje zależności pomiędzy elementami predefiniowanego zbioru niepodzielnych zadań obliczeniowych. Podstawowym pojęciem teorii śladów jest alfabet będący skończonym zbiorem niepodzielnych zadań obliczeniowych (tasków) - to znaczy niepodzielnych i składających się jedynie z instrukcji wykonywanych sekwencyjnie. Teoria śladów jest szeroko stosowanym formalizmem pozwalającym wyprowadzić optymalne zrównoleglenie dla zadanej grupy tasków.

W trakcie ćwiczenia studenci:

- Definiują alfabet w sensie teorii śladów dla zadanego problemu obliczeniowego
- Definiują relacje pomiędzy elementami alfabetu
- Obliczają postać normalną Foaty oraz budują graf Diekerta
- Wyprowadzają formalny model równoległości zadanego problemu obliczeniowego
- Implementują wyprowadzony wyżej model równoległy

2.1 Współbieżna eliminacja Gaussa

Wykład do przedmiotu Teoria Współbieżności [4] zawiera wprowadzenie teoretyczne (razem z przykładem - poniżej) do tego zadania.

Rozważmy problem rozwiązywania układów równań liniowych metodą Gaussa dla poniższych wartości. Problem można przedstawić jako $M \times x = y$, gdzie M jest macierzą kwadratową, natomiast x oraz y są wektorami. Elementy macierzy M będziemy indeksować jako $M_{i,j}$. Elementy wektora y będziemy indeksowac jako y_i .

$$\begin{bmatrix} M_{1,1} & M_{1,2} & M_{1,3} \\ M_{2,1} & M_{2,2} & M_{2,3} \\ M_{3,1} & M_{3,2} & M_{3,3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix}$$
(1)

Mamy następujące niepodzielne zadania obliczeniowe za pomocą których można rozwiązać w.w. układ

• $A_{i,k}$ - znalezienie mnożnika dla wiersza i, do odejmowania go od k-tego wiersza,

$$m_{k,i} = M_{k,i}/M_{i,i}$$

• $B_{i,j,k}$ - pomnożenie j-tego elementu wiersza i przez mnożnik - do odejmowania od k-tego wiersza,

$$n_{k,i} = M_{i,j} * m_{k,i}$$

• $C_{i,j,k}$ - odjęcie j-tego elementu wiersza i od wiersza k, $M_{k,j} = M_{k,j} - n_{k,i}$.

Mamy zadany następujący układ równań

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 8 \\ 6 & 5 & 16 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 15 \\ 27 \end{bmatrix}$$
 (2)

Dla uproszczenia zapisu będziemy stosować poniższą notację.

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 & 6 \\ 4 & 3 & 8 & 15 \\ 6 & 5 & 16 & 27 \end{bmatrix} \tag{3}$$

Używamy pierwszego wiersza do "wyprodukowania" zer w pierwszej kolumnie.

Drugi wiersz = drugi wiersz - 2 * pierwszy wiersz

$$A_{1,2}, B_{1,1,2}, C_{1,1,2}, B_{1,2,2}, C_{1,2,2}, B_{1,3,2}, C_{1,3,2}, B_{1,4,2}, C_{1,4,2}$$
 (4)

$$\begin{bmatrix}
2 & 1 & 3 & 6 \\
0 & 1 & 2 & 3 \\
6 & 5 & 16 & 27
\end{bmatrix}$$
(5)

Trzeci wiersz = trzeci wiersz - 3 * pierwszy wiersz

$$A_{1,3}, B_{1,1,3}, C_{1,1,3}, B_{1,2,3}, C_{1,2,3}, B_{1,3,3}, C_{1,3,3}, B_{1,4,3}, C_{1,4,3}$$
 (6)

$$\begin{bmatrix}
2 & 1 & 3 & 6 \\
0 & 1 & 2 & 3 \\
0 & 2 & 7 & 9
\end{bmatrix}$$
(7)

Używamy drugiego wiersza do "wyprodukowania" zer w drugiej kolumnie

Trzeci wiersz = trzeci wiersz - 2 * drugi wiersz

$$A_{2,3}, B_{2,1,3}, C_{2,1,3}, B_{2,2,3}, C_{2,2,3}, B_{2,3,3}, C_{2,3,3}, B_{2,4,3}, C_{2,4,3}$$
 (8)

$$\begin{bmatrix}
2 & 1 & 3 & 6 \\
0 & 1 & 2 & 3 \\
0 & 0 & 3 & 3
\end{bmatrix}$$
(9)

$$\Sigma = \{A_{1,2}, B_{1,1,2}, C_{1,1,2}, B_{1,2,2}, C_{1,2,2}, B_{1,3,2}, C_{1,3,2}, B_{1,4,2}, C_{1,4,2}, A_{1,3}, B_{1,1,3}, C_{1,1,3}, B_{1,2,3}, C_{1,2,3}, B_{1,3,3}, C_{1,3,3}, B_{1,4,3}, C_{1,4,3}, A_{2,3}, B_{2,2,3}, C_{2,2,3}, B_{2,3,3}, C_{2,3,3}, B_{2,4,3}, C_{2,4,3}\}$$

$$(10)$$

Postać Normalna Foaty:

$$t = [\langle A \rangle]_{\equiv_{I}^{+}} = [\{A_{1,2}, A_{1,3}\}]_{\equiv_{I}^{+}}$$

$$\cap [\{B_{1,1,2}, B_{1,2,2}, B_{1,3,2}, B_{1,4,2}, B_{1,1,3}, B_{1,2,3}, B_{1,3,3}, B_{1,4,3}\}]_{\equiv_{I}^{+}}$$

$$\cap [\{C_{1,1,2}, C_{1,2,2}, C_{1,3,2}, C_{1,4,2}, C_{1,1,3}, C_{1,2,3}, C_{1,3,3}, C_{1,4,3}\}]_{\equiv_{I}^{+}}$$

$$\cap [\{A_{2,3}\}]_{\equiv_{I}^{+}} \cap [\{B_{2,2,3}, B_{2,3,3}, B_{2,4,3}\}]_{\equiv_{I}^{+}}$$

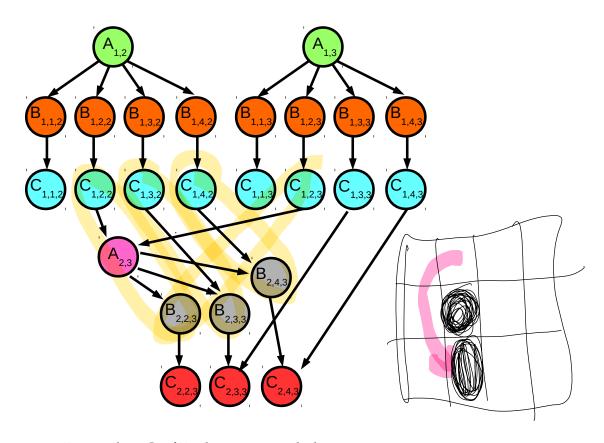
$$\cap [\{C_{2,2,3}, C_{2,3,3}, C_{2,4,3}\}]_{\equiv_{I}^{+}} =$$

$$[F_{1}]_{\equiv_{I}^{+}} \cap [F_{2}]_{\equiv_{I}^{+}} \cap [F_{3}]_{\equiv_{I}^{+}} \cap [F_{4}]_{\equiv_{I}^{+}} \cap [F_{5}]_{\equiv_{I}^{+}} \cap [F_{6}]_{\equiv_{I}^{+}}$$

$$(13)$$

Zadanie polega na wykonaniu następujących etapów (dla macierzy o rozmiarze N):

- 1. Proszę zlokalizować niepodzielne czynności wykonywane przez algorytm, nazwać je oraz zbudować alfabet w sensie teorii śladów
- 2. Proszę skonstruować relacje zależności i niezależności dla alfabetu, opisującego algorytm eliminacji Gaussa.
- 3. Proszę przedstawić algorytm eliminacji Gaussa w postaci ciągu symboli alfabetu.
- 4. Proszę wygenerować graf zależności Diekerta.



Rysunek 1: Graf Diekerta wraz z kolorowaniem

5. Proszę przekształcić ciąg symboli opisujący algorytm do postaci normalnej Foaty.

Proszę zaprojektować i zaimplementować równoległy algorytm eliminacji Gaussa bazujący na informacji uzyskanej z grafu zależności. W szczególności proszę zwrócić uwagę na implementację jak najlepiej odwzorowującą graf zależności. Program ma działać dla zadanych rozmiarów macierzy N oraz macierzy na wejściu/wyjściu w formacie zadanym przez prowadzącego. Rozwiązanie może nie uwzględniać konieczności zamiany miejscami wierszy.

3 Sposób oceny

Ocenie podlega część teoretyczna

Poprawność definiowania podstawowych niepodzielnych zadań obliczeniowych,

- Poprawność identyfikacji ciągu zadań obliczeniowych wykonywanych przez algorytm sekwencyjny,
- Poprawność identyfikacji alfabetu w sensie teorii śladów,
- Poprawność identyfikacji relacji zależności,
- Poprawność wyprowadzenia grafu zależności Diekerta,
- Poprawność obliczania klas Foaty.

Oraz część implementacyjna

- Poprawność implementacji podstawowych operacji macierzowych,
- Poprawność implementacji schedulera dla nowych klas Foaty opisujących algorytm eliminacji Gaussa,
- Poprawność działania eliminacji Gaussa (czy uzyskane rozwiązanie jest poprawne).

Literatura

- [1] V. Diekert, Y. Métivier Partial commutation and traces, [w:] Handbook of Formal Languages, Springer, 1997, str. 457-553, dostępne tutaj
- [2] Diekert V., Rozemberg G. The book of traces, 1995
- [3] Dowolny podręcznik z algebry liniowej lub metod numerycznych z zakresu sekwencyjnego algorytmu eliminacji Gaussa
- [4] Wykład z przedmiotu "Teoria współbieżności" rozdział dotyczący teorii śladów
- [5] Bruce Eckel, "Thinking in Java" rozdział o wątkach