

ОБ ОПТИМАЛЬНОМ РАСПРЕДЕЛЕНИИ МАШИН ПО ТЕРМИНАЛАМ
РАСПРЕДЕЛЕННОЙ ОДНОРОДНОЙ ВЫЧИСЛИТЕЛЬНОЙ СИСТЕМЫ

В.И.Жиратков, Э.Г.Хорошевская

Предложен метод стохастически оптимального распределения машин по терминалам, учитывающий спрос на подсистемы различных рангов с терминалов для распределенных однородных вычислительных систем (ОВС) различных конфигураций: кольцевой, линейной, радиальной и произвольной.

Использование потенциальных возможностей распределенных ОВС в большой степени зависит от того, как организовано их функционирование, т.е. как осуществляется процесс решения задач на системе. В качестве показателей эффективности функционирования будем использовать целевые функции, характеризующие потери при эксплуатации систем. Пусть распределенная ОВС коллективного пользования [1] состоит из n элементарных машин (ЭМ), размещенных на T вычислительных центрах (ВЦ), и обслуживает ℓ терминалов, причем n_i ($i=1,2,\dots,T$) - число ЭМ на i -м ВЦ, $\sum_{i=1}^T n_i = n$, и i -у ВЦ принадлежит ℓ_i терминалов, $\sum_{i=1}^T \ell_i = \ell$.

На терминалы поступают потоки задач различных рангов. Спрос на подсистемы различных рангов подчинен пуссоновскому распределению со средними значениями $\mu_{j\min}$ и $\mu_{j\max}$, $j=1,\dots,\ell$, соответственно при минимальном и максимальном требуемых рангах. Стоимость пользования одной ЭМ с j -го терминалом - c_j , $j=1,\dots,\ell$. Матрицей $\|c_{ik}\|$ заданы минимальные стоимости каналов между i -м и k -м ВЦ, $i,k=1,2,\dots,T$.

Пусть x_j ($j=1,\dots,\ell$) - ранг подсистемы, используемой j -м терминалом. Обозначим через S_{ij} ($i=1,\dots,T$, $j=1,\dots,\ell$) число ЭМ i -го ВЦ, используемых j -м терминалом, и введем функцию $\delta(S_{ij})$ следующим образом:

$$\delta(S_{ij}) = \begin{cases} 0, & \text{если } S_{ij} = 0, \\ 1, & \text{если } S_{ij} > 0. \end{cases}$$

Тогда потери, связанные с использованием каналов, составят

$$\sum_{j=1}^{\ell} \sum_{i=1}^T \delta(S_{ij}) \cdot c_{ik_j}, \quad k_j = 1, \dots, T,$$

где k_j - номер ВЦ, содержащего j -й терминал.

Считаем, что избыточные ЭМ на j -м терминале проставляют, а при необеспечении j -го терминала минимально необходимым числом ЭМ все машины, выделенные этому терминалу, проставляют, и за нерешенную задачу выплачивается штраф, пропорциональный ее сложности.

Задача, которую требуется решить, имеет следующий вид: найти

$$\min Z = \sum_{j=1}^{\ell} \left\{ \sum_{i=1}^T \delta(S_{ij}) \cdot c_{ik_j} + \varphi_j(x_j, \mu_{j\min})(c_j x_j + K \mu_{j\max}) + \right. \\ \left. + c_j(x_j - \mu_{j\max}) + c_j [\mu_{j\max} P_j(x_j - 1, \mu_{j\max}) - x_j P_j(x_j, \mu_{j\max})] \right\}, \quad (I)$$

при условиях:

$$\left. \begin{array}{l} x_j, S_{ij} - \text{неотрицательные целые числа,} \\ \sum_{j=1}^{\ell} S_{ij} = n_i, \quad i = 1, \dots, T, \\ \sum_{i=1}^T S_{ij} - x_j = 0, \quad j = 1, \dots, \ell. \end{array} \right\} \quad (2)$$

Здесь

$$P_j(x_j, \mu_{j\max}) = \sum_{y_j=0}^{\infty} \frac{\mu_{j\max}}{y_j!} e^{-\mu_{j\max}},$$

$$\varphi_j(x_j, \mu_{j\min}) = \begin{cases} 1, & \text{если } \mu_{j\min} P_j(x_j - 1, \mu_{j\min}) - \\ & - x_j P_j(x_j, \mu_{j\min}) \geq 0,5, \\ 0, & \text{если } \mu_{j\min} P_j(x_j - 1, \mu_{j\min}) - \\ & - x_j P_j(x_j, \mu_{j\min}) < 0,5, \end{cases}$$

$K \mu_{j\max}$ - штраф за нерешение задачи на j -м терминале, считаем, что штраф за нерешение задачи пропорционален ее сложности, K - коэффициент штрафа.

Задачу (I)-(2) стохастического программирования с требованием целочисленности и большим числом ограничений не представляется возможным точно решить известными методами математического программирования [2]. Кроме того, вероятностный характер задачи (I)-(2) не оправдывает затрат на поиск точного оптимума. Тем более, что при диспетчировании более ценным является быстрое и гарантированное получение хотя бы приближенного решения, нежели получение точного решения через большой промежуток времени без полной уверенности в успехе.

Задача (I)-(2) решается методом цепей Монте-Карло [3]. Он состоит в выборе случайным образом распределений, находящихся на некотором расстоянии от базового, пока не будет найдено лучшее; оно затем становится базовым, и моделирование продолжается до тех пор, пока в течение некоторого времени не будет наблюдаться улучшения. Полученное таким образом распределение является хорошим, поэтому случайный поиск продолжается в его окрестности.

Примем за базовое следующее распределение

$$N_1 = \{q_{11}, \dots, q_{1l}, 0, q_{21}, \dots, q_{2l}, 0, \dots, 0, q_{j1}, \dots, q_{jl}, 0, \dots, 0\},$$

где x_j - число ЭМ, выделенных j -му терминалу,

$$x_j = \begin{cases} \mu_{j\min}, & i > j \geq 1, \\ n - \sum_{r=1}^{i-1} x_r, & j = i, \\ 0, & l \geq j > i, \end{cases}$$

i - номер терминала, начиная с которого $\sum_{r=1}^i x_r = n$; q_{jx_j} ($j=1, \dots, l$) - номер ВЦ, которым пользуется j -й терминал, α - целое число, ближайшее к α .

Таким образом, последовательность N_1 состоит из l числовых интервалов, разделенных $l-1$ нулем. Интервал между двумя соседними нулями соответствует определенному терминалу и несет в себе информацию о том, сколько ЭМ и с каких ВЦ выделено данному терминалу.

ПРИМЕЧАНИЕ. Следует заметить, что последовательность N_1 получена при условии, что спрос на терминалах превышает возможности

систем, т.е. $\sum_{j=1}^l \mu_{j\min} \geq n$. Это наиболее вероятный случай. Если же $\sum_{j=1}^l \mu_{j\min} < n$, а $\sum_{j=1}^l \mu_{j\max} \geq n$, то x_j примет вид:

$$x_j = \begin{cases} \mu_{j\max}, & i > j \geq 1, \\ n - \sum_{r=1}^{i-1} x_r, & j = i, \\ 0, & l \geq j > i, \end{cases}$$

наконец, если $\sum_{j=1}^l \mu_{j\max} < n$, то

$$x_j = \begin{cases} \mu_{j\max}, & j = 1, \dots, l-1, \\ n - \sum_{r=1}^{l-1} x_r, & j = l. \end{cases}$$

Далее, для полученного базового распределения N_1 , вычисляется целевая функция Z_1 . Затем получаем новое распределение на расстоянии h от базового, $n+l-1 > h > 1$. (Расстояние между новым распределением и базовым есть число порядковых номеров новой последовательности, которые не следуют за тем же номером, что и в базовой последовательности.) Всякий раз, когда найдено меньшее значение целевой функции, получаемое распределение берется в качестве нового базового. Если сделано g попыток без уменьшения целевой функции, то берутся распределения с расстоянием $h/2$ от базового, и так далее, пока не будут сформированы распределения с расстоянием 2 [3].

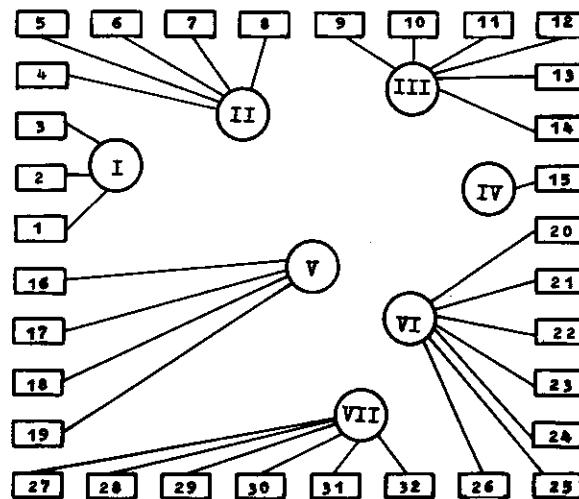


Рис. I

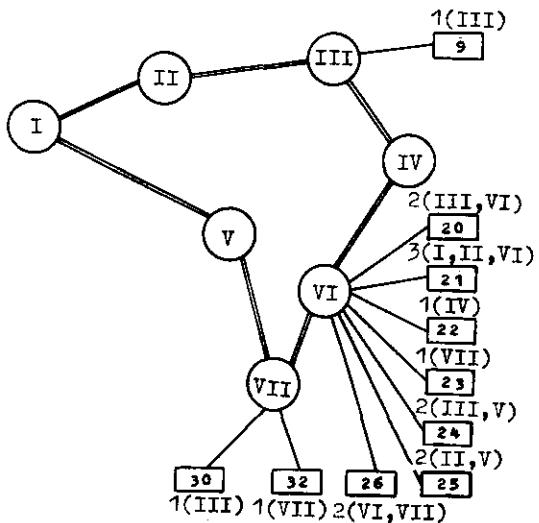


Рис. 2

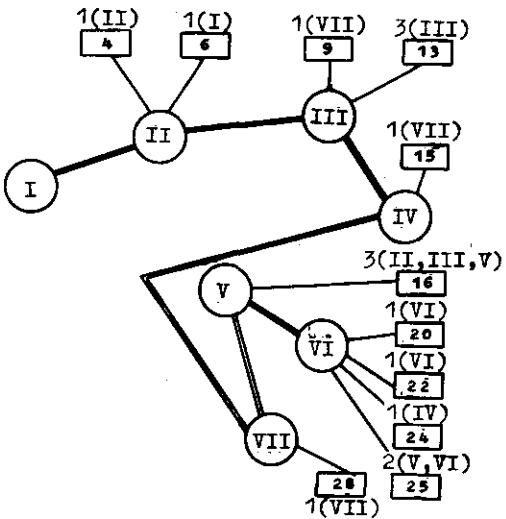


Рис. 3

тым в [4], введем
следующие операторы:

F_1 : формирование базового распределения N_1 ;

A_2 : вычисление \tilde{x}_1 для распределения N_1 ;

$F_3 : d := 1;$
 $\Phi_4 :$ формирование нового распределения N_2 как случайной перестановки h частей распределения N_1 ;

A_5 : вычисление χ_2 для распределения N_2 :

P_6 : проверка
условия $Z_2 < Z_1$;

A_1 : принятие
за базовое распре-
деления N_2 :

$F_8 : d := 0;$
 $K_9 : d := d + 1,$
 счетчик числа испытаний, не уменьшающих значения χ_1 ;

P_{10} : проверка
условия $d < g$;

$F_{11} : h := h/2;$
 $P_{12} : \text{проверка}$
условия $h > 1;$

$\mathcal{X}_{1,3}$: окончание счета; выдача \mathcal{X}_1, N_1 .

Тогда оператор-
ная схема модели -
рующего алгоритма

будет иметь вид:

$$F_1 A_2 \stackrel{12}{F_3} \Phi_4 A_5 P_{6,19} A_7 F_8 \stackrel{6}{K_9} P_{19} \stackrel{14}{F_{11}} P_{12} \stackrel{13}{g_{1,3}}.$$

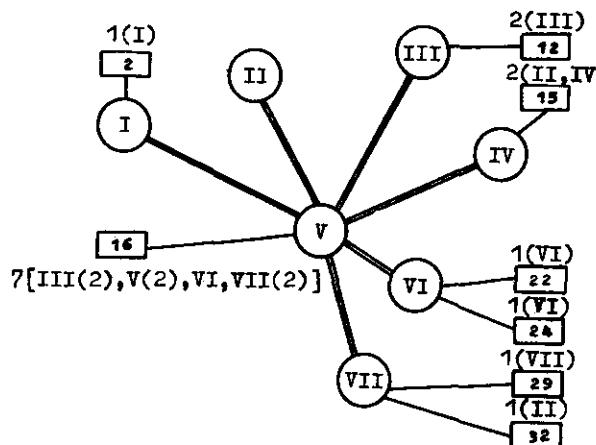
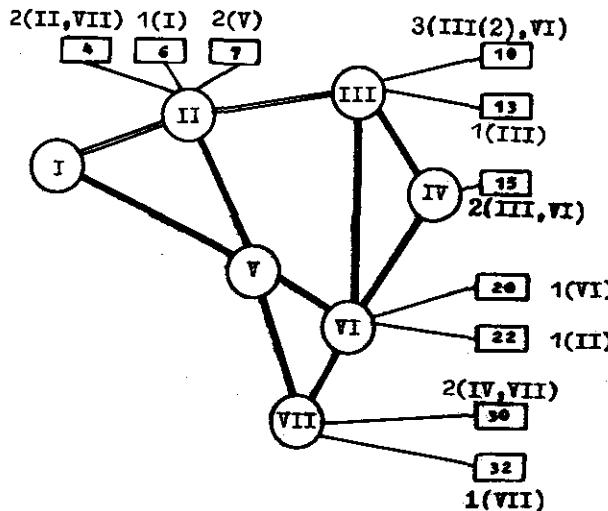


Рис. 4



Page 5

В приложении приведена программа, написанная на языке АЛГОЛ. Алгоритм реализован на вычислительной машине БЭСМ-6. Ясно, что время счета существенно зависит от величин n , ℓ , g , h . По сравнению с методом Монте-Карло, где время для выбора случайной перестановки возрастает примерно линейно с увеличением $(n+\ell)$, для метода цепей Монте-Карло оно пропорционально h . В работе [3] показано, что любое распределение может быть получено из базового за конечное число шагов, поэтому, увеличивая g , можно получить минимальное значение целевой функции, естественно, за счет увеличения числа вычислений.

ПРИМЕР. Имеется 7 сосредоточенных ОВС коллек-

тивного пользования (рис.1), организованных в распределенные

- 1) систему с кольцевой структурой (рис.2),
- 2) одномерную систему (рис.3),
- 3) систему с радиальной структурой (рис.4),
- 4) систему с произвольной структурой (рис.5).

Общее число ЭМ в распределенной системе будет: $n = 16$ ($n_1 = 1$, $n_2 = 2$, $n_3 = 4$, $n_4 = 1$, $n_5 = 2$, $n_6 = 3$, $n_7 = 3$). Она обслуживает 32 терминала ($\ell = 32$, $\ell_1 = 3$, $\ell_2 = 5$, $\ell_3 = 6$, $\ell_4 = 1$, $\ell_5 = 4$, $\ell_6 = 7$, $\ell_7 = 6$). Соответствующие значения c_j , $\mu_{j\max}$, $\mu_{j\min}$ приведены в табл. I; элементы c_{ik} , $i, k = 1, \dots, 7$, матрицы $\|c_{ik}\|$ определяются для каждой конкретной системы как минимальные стоимости каналов между i -м и k -м ВЦ. Матрицу $\|c_{ik}\|$ легко получить из матрицы C , в которой определены стоимости всех возможных каналов:

$C =$	0	3,5	6	7,2	4,3	5,2	5,7
	3,5	0	3	5	2,5	4,3	5,5
	6	3	0	3,3	2,7	4	5,5
	7,2	5	3,3	0	3	2,8	3,5
	4,3	2,5	2,7	3	0	1,8	3
	5,2	4,3	4	2,8	1,8	0	1,5
	5,7	5,5	5,5	3,5	3	1,5	0

В табл. I отражен результат назначения ЭМ распределенной ОВС по терминалам при $h = 16$, $g = 500$. Здесь же приведены соответствующие значения целевой функции Z^* , а также $\Delta Z = Z_{\text{баз}} - Z^*$, где $Z_{\text{баз}}$ вычислено для исходного базового распределения. Время счета одного варианта системы на ЭМ БЭСМ-6 составляет 15 мин. На рис.2-5 указаны только те терминалы, которым выделены ЭМ; в скобках указаны номера ВЦ, которыми пользуются соответствующие терминалы, например, на рис.5 [IO 3(Ш2),У1] означает, что IO-у терминалу выделено 3 ЭМ (две ЭМ с третьего ВЦ, одна с шестого); римскими цифрами указаны номера ВЦ.

По табл. 2 можно проследить, как изменяются значения целевой функции от числа испытаний g и расстояния h (и соответственно времени счета) для кольцевой распределенной ОВС. Очевидно, брать $g > 500$ не имеет смысла, а при хорошем базовом распределении h может быть достаточно мало.

Достоинства метода цепей Монте-Карло станут очевидными, если учесть, что при полном переборе требуется вычисление целевой функции более чем для $2 \cdot 10^{15}$ различных комбинаций.

Таблица I

№ BL	j	c_j	$\mu_{j\max}$	$\mu_{j\min}$	x _j	№ SH	Кольцевая ОВС	Линейная ОВС	Радиальная ОВС	ОВС произвольной структуры	№ ВЦ					
												1	2	3	4	5
1	1	1,2	1,5	1	1	1										
	2	1,7	2	2	1,5											
	3	2														
2	4	1,9	4	1,5	1,5											
	5	2,5	4	2,5	2,5											
	6	3,1	3	1	1											
	7	5	5	4	1,2											
	8	4			2,5											
	9	2,7	3	2,4	1											
	10	3,5	2,4	2,3	1,2											
	11	4														
	12	2	2	3	1,5											
	13	3	3	2	1,2											
	14	1,5	3	3	3											
	15	1,4	2	1												
	16	2,2	3,4	2,3	2,3											
	17	3,4														
	18	5,7	3	2	1,1											
	19	6														
	20	7														
	21	2	4	4	1,5											
	22	1,4														
	23	3,7														
	24	2,5														
	25	8,0														
	26	6,1														
	27	5,4														
	28	7,1														
	29	2,3														
	30	1,4														
	31	2,4														
	32	3														
$Z_{\text{баз}} - Z^* = \Delta Z$																
149,45-81,64=67,81 188,15-127,83=60,32 153,65-102,74=50,86 143,05-101,47=42,48																

Целевая функция для кольцевой ОВС

Расстояние от базы до зоны поиска радиуса [h]	Число испытаний [g]							
	50	100	200	300	400	500		
z	t	z	t	z	t	z	t	
2	104,1	0,3	104,1	0,4	104,1	0,7	104,1	1,1
4	101,5	0,7	95,8	1,6	90,0	2,6	90,0	4,0
8	102,7	0,8	97,6	1,8	94,7	2,2	89,0	5,6
16	95,7	1,1	92,5	1,7	98,6	5,3	96,7	6,8
32	100,7	1,7	88,0	2,5	90,0	5,3	87,2	7,5

Таким образом, задача распределения машин по терминалам распределенной ОВС может быть поставлена в терминах стохастического программирования. Показано, что метод цепей Монте-Карло эффективен при решении подобных задач. Данный подход достаточно просто позволяет организовать стохастически оптимальное функционирование распределенных ОВС.

Л и т е р а т у р а

1. ЕВРЕИНОВ Э.В., ЖИРАКОВ В.И. Распределенные вычислительные системы и особенности их построения. - В кн.: Вычислительные системы. Вып. 63. (Теория однородных вычислительных систем). Новосибирск, 1975, с. 109-120.
2. КОРБУТ А.А., ФИНКЕЛЬШТЕЙН Ю.Ю. Дискретное программирование. М., "Наука", 1969.
3. PAGE E.S. On Monte-Carlo methods in congestion problems : I Searching for an optimum in discrete Satuations. -"Operation Research", 1965, v.13, p.291-299.
4. БУСЛЕНКО Н.П. Моделирование сложных систем. М., "Наука", 1968.

Поступила в ред.изд.отд.
28 января 1977 года

ПРИЛОЖЕНИЕ

Программа
для расчета стохастически оптимального распределения
 $\{x_1, \dots, x_j, \dots, x_n\}$ ЭМ по терминалам и соответствующих потерь Z .

Программа написана на языке АЛГОЛ. Вводятся следующие исходные данные:

n - число ЭМ в распределенной ОВС,
 l - число терминалов,
 T - количество ВЦ,
 K - коэффициент штрафов,
 h - максимальное расстояние от базовой последовательности,
 g - допустимое число испытаний,
 u_0, u_1 - случайные числа, нормально распределенные в промежутке $(0, 1)$,
 c_j - стоимость эксплуатации одной ЭМ с j -го терминала,
 m_{jmax} - средний спрос на j -м терминале при максимально требуемом ранге,
 m_{jmin} - средний спрос на j -м терминале при минимально требуемом ранге.

e_{ik} - стоимость канала между i -м и k -м ВЦ ($i, k = 1, \dots, T$),
 l_i - количество терминалов на i -м ВЦ ($i = 1, \dots, T$),
 n_i - количество ЭМ на i -м ВЦ ($i = 1, \dots, T$).

На печать выдаются значения:

j - номер терминала,
 x_j - количество ЭМ выделенных j -у терминалу,
 s_{ij} - количество ЭМ, выделенных i -м ВЦ j -у терминалу.

```

begin integer n,l,h,g,i,j,p,q,x,T,S,D,m;
  real d,nQ,m1,K,Z1,Z2,r0,tau;
  read (n,l,T,K,h,g,u0,u1);
begin real array c1,m1,m2[1:1],c,N[1:T,1:T],P1,P2,M1,M2[0:n],X,
  v,r[1:h]; integer array M1,M2[1:n+1-1],l1,n1[1:T],L,lambda
  [1:1],kappa[0:h],ksi[1:h],s[1:h,1:n+1-1],PA[1:T];
  read (c1,m1,m2,c,l1,n1);
begin procedure ПКМ(f,n,l,c,c1,m1,m2,l1,T,L,Z);
  array f,c,m1,m2,l1,L,c1; real Z;
begin Z:=0; p:=1; i:=q:=0;
  ДБ : S:=0; j:=1;

```

```

  O: S:= S+l1[j]; if p > S then {j := j+1; go to O}; for x := 1
    step 1 until T do PA[x]:= 0;
  KSI: if P[i+1] > 0 then
  begin q := q+1; i := i+1; if PA[f[i]] = 0 then
  {PA[f[i]] := f[i]; Z := Z+c[j,f[i]]}; if i < n+1-1 then go to
  KSI
  end;
  L[p]:= q; i := i+1; if i < n+1-1 then
  {p := p+1; q := 0; go to ДБ}; if f[n+1-1] = 0 then L[1] := 0;
  j := 1;
  P1[1]:= P1[0]:= P2[0]:= M1[1]:= M1[0]:= M2[0]:= 1;
  ПУАС: if L[j] = 0 then go to Φ; x := 0; r0 := exp(-m1[j]);
  d := exp(-m2[j]); P2[1]:= 1-r0; M2[1]:= 1-d;
  if L[j] = 1 then go to Φ; for x := 1 step 1 until L[j]-1 do
  begin r0 := r0 * m1[j]/x; d := d * m2[j]/x;
  P1[x+1]:= P2[x]; M1[x+1]:= M2[x];
  P2[x+1]:= P2[x] - r0; M2[x+1]:= M2[x] - d
  end;
  Φ: Z := Z+c1[j] * L[j] + c1[j] * (m1[j] * P1[L[j]] -
  L[j] * P2[L[j]]); if (m2[j] * M1[L[j]] -
  L[j] * M2[L[j]]) > 0.5 then Z := Z+K * m1[j]+c1[j] * L[j];
  j := j+1; if j < l then go to ПУАС;
  for j := 1 step 1 until l do Z := Z - m1[j] * c1[j]
end;
for j := 1 step 1 until T do
begin p := 1;
  AA: q := 1; for i := 1 step 1 until T do
  begin if c[p,j] = c[i,j] then {if p > 1 then q := q+1}
  else {if c[p,j] > c[i,j] then q := q+1}
  end;
  N[q,j]:= p; if p < T then {p := p+1; go to AA}
end;
for i := 1 step 1 until T do PA[i]:= m1[i];
for i := 1 step 1 until n+1-1 do M1[i]:= 0;
m := 0; for i := 1 step 1 until L do m := m+entier(m2[i] +
0.5); if m < n then go to БК;
БК: D := S := 0; p := q := j := 1;
Φ: S := S+l1[j];

```

```

TV: if p>s then {j:= j+1; go to ④};
    i:= 1; m:= entier (mi2[p] + 0.5); x:= q;
MCK: if PA[N[i,j]] > 0 then
begin M1[x]:= N[i,j]; PA[N[i,j]]:= PA[N[i,j]] - 1;
D:= D+1; if D = n then go to HAB
end else {i:= i+1; if i ≤ T then go to MCK };
x:= x+1; if x ≤ q + m - 1 then go to MCK ;
M1[x]:= 0; p:= p+1; q:= x+1; go to TV;
BK: r0:= 0; for i:= 1 step 1 until l do r0:=r0 +
entier(mi1[i] + 0.5); S:= 0; p:= q:= j:= 1;
④: S:= S+11[j];
HEB: if p > S then {j:= j+1; go to ④};
    i:= 1; if r0 ≤ n then m:= entier (mi1[p] + 0.5)
    else m:= entier (mi2[p] + 0.5); x:= q;
NN: if PA[N[i,j]] > 0 then
    {M1[x]:= N[i,j]; PA[N[i,j]]:= PA[N[i,j]] - 1}
    else {i:= i+1; go to NN}; x:= x+1;
    if x ≤ q+m-1 then go to NN;
    M1[x]:= 0; p:= p+1; q:= x+1;
    if p < l then go to HEB else
begin i:= 1;
H4: if PA[i]>0 then for x:= q step 1 until q+PA[i]-1 do
    M1[x]:= i else {i:= i+1; if i < T then go to H4 }
end;
HAB: HEBb (M1,n,l,c,c1,mi1,mi2,l1,T,L,Z1); D:= 1;
HEBb: for i:= 1 step 1 until h-1 do
begin tau:= u0+u1; u0:= u1; if tau>4 then tau:= tau-4;
    u1:= tau; v[1]:= tau/4
end;
for i:= 1 step 1 until h-1 do X[i]:= (n+l-1) × v[i]; p:= 1;
YHOP: x:= 1; for i:= 1,...,h-1 do
begin if X[p] = X[i] then {if p>1 then x:= x+1} else
    {if X[p]>X[i] then x:= x+1}
end;
r[x]:= X[p]; if p < h-1 then
    {p:= p+1; go to YHOP};
for x:= 1 step 1 until h-1 do kappa[x]:= entier (r[x]);
kappa[0]:= 0; kappa[h]:= n+l-1; for i:= 1 step 1 until h do

```

```

begin tau:= u0+u1; u0:= u1; if tau > 4 then
    tau:= tau-4; u1:= tau; v[1]:= tau/4
end;
p:= 1;
HEP : x:= 1; for i:= 1 step h do
begin if v[p]=v[i] then {if p>1 then x:= x+1}
    else {if v[p]> v[i] then x:= x+1}
end;
r[p]:= x; ksi[x]:= kappa[p]-kappa[p-1];
if p < h then {p:= p+1; go to HEP};
for i:= 1 step 1 until h do
begin if kappa[i] > kappa[i-1] then
begin for j:= kappa[i-1]+1 step 1 until kappa[i]
    do s[r[i],j-kappa[i-1]]:= M1[j]
end
end;
j:= 1; x:= 1;
R: if ksi[x]>0 then
for i:= 1 step 1 until ksi[x] do
    {N2[j]:= s[x,i]; j:= j+1};
if x < h then {x:= x+1; go to R};
HEBb (N2,n,l,c,c1,mi1,mi2,l1,T,lambda,L2);
if Z2 < Z1 then
begin Z1:= Z2; for i:= 1 step 1 until n+l-1 do M1[i]:= N2[i];
    D:= 0; for i:= 1 step 1 until l do L[i]:= lambda[i]
end;
D:= D+1; if D < g then go to HEBb else {h:= h/2; D:= 1;
    if h>1 then go to HEBb}; q:= 1; for j:= 1 step 1 until 1
do
begin for i:= 1 step 1 until T do PA[i]:= 0;
    if M1[q]=0 then print (j,L[j],PA) else
begin for p:= q step 1 until q+L[j]-1 do
begin for x:= 1 step 1 until T do
    if M1[p]=x then PA[x]:= PA[x]+1
end;
    print (j,L[j],PA)
end;
    q:= q+L[j]+1
end end end end

```