

# Распределённые алгоритмы

mk.cs.msu.ru → Лекционные курсы → Распределённые алгоритмы

## Блок 19

Алгоритм Туэга

Лектор:

**Подымов Владислав Васильевич**

E-mail:

**valdus@yandex.ru**

## Задача и допущения

Вернёмся к задаче вычисления таблиц маршрутизации: требуется в каждом узле  $s$  р.с. для каждого узла-адресата  $d$  вычислить значение  $table_s[d]$  следующего узла оптимального пути из  $s$  в  $d$

Для определённости положим, что если  $s = d$  или  $d$  недостижимо из  $s$ , то  $table_s[d] = \perp$

Будем использовать такие основные допущения:

1. Справедливы основные допущения в задаче маршрутизации
2. Справедливы положения об устройстве весов рёбер (каналов) и весов путей из алгоритма Флойда-Уоршелла
3. Каждый цикл в сети имеет положительный вес
4. Граф топологии имеет вид  $\Gamma = (V, E)$ , и  $\omega_e$  — вес канала  $e$
5. Каждый узел  $v$  знает
  - ▶ имена всех узлов и их порядок  $(v_1, \dots, v_n)$ , одинаковый для всех узлов
  - ▶ имена своих соседей: множество  $Neigh_v$
  - ▶ веса каналов, соединяющих его с соседями

Обсуждение алгоритма Туэга принято начинать с его упрощённой версии (для лучшего восприятия)

# Упрощённый алгоритм Туэга

**Основные отличия** упрощённого алгоритма Туэга от алгоритма Флойда-Уоршелла:

- ▶ Переменные и операции над ними «разнесены» по узлам сети: значение  $\rho[s, d] = \rho_s[d]$  вычисляется в  $r_s[d]$  в узле  $s$
- ▶ Перед обновлением значения переменной  $r_s$  узел  $s$  получает всю необходимую информацию из сообщений
- ▶ Информация об опорном узле  $v$ , отправляется всем узлам при помощи команды «broadcast»:
  - ▶ при выполнении  $\text{broadcast}(x)$  отправляются сообщения  $x$  со всевозможными адресатами, кроме узла-отправителя
- ▶ В узле  $s$  вычисляются не только требуемые веса ( $\rho_s$  в  $r_s$ ), но и значения таблицы маршрутизации ( $\text{table}_s$  в  $\tau_s$ )

# Упрощённый алгоритм Туэга

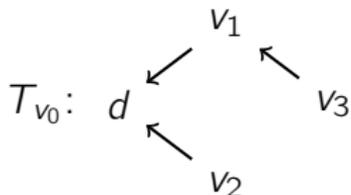
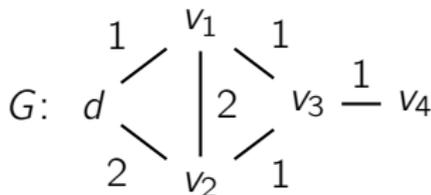
Оптимальным  $W$ -путём из  $s$  в  $d$  назовём  $W$ -путь из  $s$  в  $d$  наименьшего веса среди всех  $W$ -путей из  $s$  в  $d$

**Лемма (об отсутствии циклов).** Пусть:

- ▶ Справедливы основные допущения
- ▶ Заданы множество узлов  $W$  и узел  $d$
- ▶ Если  $\rho^W[s, d] < \infty$  и  $s \neq d$ , то  $\tau_s[d]$  — имя узла, следующего за  $s$  в каком-либо оптимальном  $W$ -пути из  $s$  в  $d$
- ▶  $\Gamma_d = (V_d, E_d)$  — орграф, в котором:
  - ▶  $V_d = \{s \mid s \in V, \rho^W[s, d] < \infty\}$
  - ▶  $E_d = \{(s, v) \mid (s, v) \in V_d^2, s \neq d, \tau_s[d] = v\}$

Тогда  $\Gamma_d$  — дерево с корнем (стоком)  $d$

*Иллюстрация* (для  $W = \{v_1, v_2\}$ ):



# Упрощённый алгоритм Туэга

Доказательство.

По лемме о подпутях, если для узла  $s$  верно  $\rho^W[s, d] < \infty$  и  $s \neq d$ , то  $\tau_s[d] = v \neq \perp$

Следовательно, для каждого узла  $s \in V_d \setminus \{d\}$  существует (единственный) узел  $v \in V_d$ , такой что  $\tau_s[d] = v$

То есть для каждого  $s \in V_d \setminus \{d\}$  в  $E_d$  существует единственная дуга вида  $s \rightarrow \_$

При этом по построению из  $d$  в  $\Gamma_d$  не исходит ни одной дуги

Следовательно,  $|E_d| = |V_d| - 1$

# Упрощённый алгоритм Туэга

Доказательство.

*Предположим от противного*, что в  $\Gamma_d$  не дерево

Тогда в  $\Gamma_d$  существует цикл (для ясности —  $v_1 \rightarrow \dots \rightarrow v_k \rightarrow v_1$ )

Для любого канала  $(x, y) \in E_d$  верно  $\rho^W(x, d) = \omega_{(x,y)} + \rho^W(y, d)$

Значит, верно равенство

$$\rho^W(v_1, d) = \omega_{(v_1,v_2)} + \omega_{(v_2,v_3)} + \dots + \omega_{(v_{k-1},v_k)} + \omega_{(v_k,v_1)} + \rho^W(v_1, d)$$

Но тогда  $\omega_{(v_1,v_2)} + \omega_{(v_2,v_3)} + \dots + \omega_{(v_{k-1},v_k)} + \omega_{(v_k,v_1)} = 0$  — в  $\Gamma_d$  содержится цикл веса 0, что *противоречит допущению 3*

*Следовательно*,  $\Gamma_d$  — граф без циклов, в котором количество дуг на 1 меньше количества вершин, то есть дерево ▼

# Упрощённый алгоритм Туэга

Упрощённый алгоритм Туэга: каждому узлу  $s$  отвечает следующий код

1.  $W_s := \emptyset$ ;
2. Для каждого  $v \in V$ :
  - 2.1 Если  $v = s$ :  $r_s[v] := 0$ ;  $\tau_s[v] := \perp$ ;
  - 2.2 Если  $v \in Neigh_s$ :  $r_s[v] := \omega_{(s,v)}$ ;  $\tau_s[v] := v$ ;
  - 2.3 Иначе:  $r_s[v] := \infty$ ;  $\tau_s[v] := \perp$ ;
3. Пока  $W_s \neq V$ :
  - 3.1 Произвольно выбрать  $v \in V \setminus W_s$   
(**опорный узел**, одинаковый для всех узлов)
  - 3.2 Если  $v = s$ , то  $\text{broadcast}(r_s)$ , иначе  $\text{receive}_v(r_v)$
  - 3.3 Для всех  $d \in V$ :
    - 3.3.1 Если  $r_s[v] + r_v[d] < r_s[d]$ :  $r_s[d] := r_s[v] + r_v[d]$ ;  $\tau_s[d] := \tau_s[v]$ ;
  - 3.4  $W_s := W_s \cup \{v\}$ ;
4. Выдать ответ:  $\rho_s = r_s$ ,  $table_s = \tau_s$

# Упрощённый алгоритм Туэга

**Теорема (корректность).** Любое вычисление упрощённого алгоритма Туэга в основных допущениях конечно, в последней его конфигурации для любых узлов  $s, d$  верно

- ▶  $r_s[d] = \rho[s, d]$  и
- ▶ если  $\rho[s, d] < \infty$  и  $s \neq d$ , то  $\tau_s[d] = table_s[d]$ ,

и если граф  $G$  связан, то таблицы  $\tau_s$  в последней конфигурации гарантируют доставку пакетов каждому адресату

**Доказательство.**

Завершаемость и корректность значений  $r_s[d]$  следуют из корректности алгоритма Флойда-Уоршелла

Корректность значений  $\tau_s[d]$  следует из того, что они изменяются непосредственно после изменения соответствующих  $r_s[d]$ , и при изменении в  $\tau_s[d]$  присваивается следующий узел в пути веса  $r_s[d]$

Гарантия доставки пакетов обеспечивается леммой об отсутствии циклов и леммой об ациклических таблицах ▼

# Алгоритм Туэга

К сожалению, алгоритм Туэга, согласно рассказанному сейчас в лекциях, **нереалистичен** из-за команды broadcast

Осмыслить эту команду как **реалистичную** помогут обсуждающиеся позже **волновые алгоритмы**, но пока не будем использовать их в аргументации

Тогда, чтобы избежать **нереалистичности**, можно использовать следующее наблюдение

Если для опорного узла  $v$  верно  $r_s[v] = \infty$ , то для каждого узла  $d$  верно  $r_s[v] + r_v[d] = \infty \geq r_s[d]$ , и в (3) при выборе такого опорного узла  $v$  таблица маршрутизации  $s$  на этой итерации цикла (3) не изменяется

Поэтому выполнение  $\text{broadcast}(r_s)$  в (3.2) можно заменить на распространение  $r_s$  по каналам текущего дерева  $\Gamma_v$  от корня:

- ▶ Узел  $v$  отправляет  $r_v$  всем своим детям в  $\Gamma_v$
- ▶ Каждый другой узел  $\Gamma_v$ , получив  $r_v$ , пересылает это значение всем своим детям в  $\Gamma_v$

# Алгоритм Туэга

В начале (3) с опорной вершиной  $v$  каждый узел  $s$ , для которого верно  $d_s[v] < \infty$ , знает своего родителя в  $\Gamma_v$ , но не знает детей для отправки  $r_v$

Чтобы каждый узел узнал о своих детях в  $\Gamma_v$ , достаточно «заставить» каждый узел  $w$  послать всем своим соседям сообщение о том, является ли этот сосед родителем узла  $w$  в  $\Gamma_v$

Получив такие сообщения от всех соседей, каждый узел  $s$  узнаёт о всех своих детях в  $\Gamma_v$

# Алгоритм Туэга

Инициализация в узле  $s$  ( $Init_s$ ):

1.  $W_s := \emptyset$ ;
2. Для всех  $d \in V$ :
  - 2.1 Если  $d = s$ :
    - 2.1.1  $r_s[d] := 0$ ;
    - 2.1.2  $\tau_s[d] := \perp$ ;
  - 2.2 Если  $d \in Neigh_s$ :
    - 2.2.1  $r_s[d] := \omega_{(s,d)}$ ;
    - 2.2.2  $\tau_s[d] := d$ ;
  - 2.3 Иначе:
    - 2.3.1  $r_s[d] := \infty$ ;
    - 2.3.2  $\tau_s[d] := \perp$ ;

# Алгоритм Туэга

**Выявление детей** в узле  $s$  для опорного узла  $v$  ( $Children_s(v)$ ):

1. Для всех  $w \in Neigh_s$ :
  - 1.1  $send_w(\mathbf{par}, v, (\tau_s[v] = w))$
2.  $N_v := 0$ ;  $Ch_s := \emptyset$ ;
3. Пока  $N_v < |Neigh_v|$ :
  - 3.1  $receive_w(\mathbf{par}, v, b)$  от любого  $w \in Neigh_v$
  - 3.2 Если  $b$ :  $Ch_s := Ch_s \cup \{w\}$ ;
  - 3.3  $N_v := N_v + 1$ ;

Сообщение  $(\mathbf{par}, v, \mathfrak{t})$  от  $s$  к  $w$  означает, что  $w$  является родителем  $s$  в  $\Gamma_v$ , а  $(\mathbf{par}, v, \mathfrak{f})$  — что не является

Дети узла  $s$  в  $\Gamma_v$  — это все соседи  $s$ , которые отправили ему сообщение  $(\mathbf{par}, v, \mathfrak{t})$

# Алгоритм Туэга

**Уточнение таблиц маршрутизации** в узле  $s$  для опорного узла  $v$  ( $Recompute_s(v)$ ):

1. Если  $r_s[v] < \infty$ :
  - 1.1 Если  $s \neq v$ :
    - 1.1.1  $receive_{\tau_s[v]}(\mathbf{tab}, \underline{v}, r_v)$
  - 1.2 Для всех  $w \in Ch_s$ :
    - 1.2.1  $send_u(\mathbf{tab}, v, r_v)$
  - 1.3 Для всех  $d \in V$ :
    - 1.3.1 Если  $r_s[v] + r_v[d] < r_s[d]$ :
$$r_s[d] := r_s[v] + r_v[d];$$
$$\tau_s[d] := \tau_s[v];$$

Узел  $v$  располагает таблицей  $r_v$  и отправляет её всем детям в  $\Gamma_v$

Каждый другой узел получает  $r_v$  от родителя (и теперь может её использовать) и пересылает детям

Следовательно, каждый узел из  $\Gamma_v$  рано или поздно выполнит (1.3), располагая таблицей  $r_v$

# Алгоритм Туэга

Алгоритм Туэга (полный): каждому узлу  $s$  отвечает следующий код

1.  $Init_s$

2. Пока  $W_s \neq V$ :

2.1 Выбрать  $v \in V \setminus W_s$   
(опорный узел, общий для всех узлов сети)

2.2  $Children_s(v)$

2.3  $Recompute_s(v)$

2.4  $W_s := W_s \cup \{v\}$ ;

# Алгоритм Туэга

**Теорема (корректность).** Любое вычисление алгоритма Туэга в основных допущениях конечно, в последней его конфигурации для любых узлов  $s, d$  верно

- ▶  $r_s[d] = \rho[s, d]$  и
- ▶ если  $\rho[s, d] < \infty$  и  $s \neq d$ , то  $\tau_s[d] = table_s[d]$ ,

и если граф  $G$  связан, то таблицы  $\tau_s$  в последней конфигурации гарантируют доставку пакетов каждому адресату

**Доказательство.** Следует из

- ▶ корректности упрощённого алгоритма Туэга,
- ▶ корректности процедуры  $Children_s(v)$  (см. ниже): после её выполнения  $Ch_s$  — это множество всех детей  $s$  в  $\Gamma_v$  — и
- ▶ пояснений об особенностях выполнения кода, сделанных непосредственно после кода

Корректность процедуры  $Children_s(v)$  следует из определения дерева  $\Gamma_v$  и того, что узел  $w$  — ребёнок узла  $s$  в этом дереве  $\Leftrightarrow w$  — сосед  $s$  и  $s$  — родитель  $w$  ▼

# Алгоритм Туэга

**Теорема (сложность).** Алгоритм Туэга имеет коммуникационную сложность  $O(nm)$  и битовую сложность  $O(n^3w)$ , где  $n = |V|$ ,  $m = |E|$  и  $w$  — число битов, использующееся для записи имени вершины и веса пути. Кроме того, при выполнении алгоритма

- ▶ в каждый канал отправляется  $O(n)$  сообщений и  $O(n^2w)$  битов и
- ▶ для хранения всех текущих значений в узле используется  $O(nm)$  битов памяти

**Доказательство.**

Для каждой опорной вершины  $v$  в каждый канал отправляются

- ▶ 2 сообщения типа **par** (по одному в каждом направлении) и
- ▶ не более 1 сообщения типа **tab**

Сообщение типа **par** содержит  $O(w)$  битов, типа **tab** —  $O(nw)$  битов

Всего перебирается  $n$  опорных вершин

Из этого следуют оценки сложности для канала

# Алгоритм Туэга

**Теорема (сложность).** Алгоритм Туэга имеет коммуникационную сложность  $O(nm)$  и битовую сложность  $O(n^3w)$ , где  $n = |V|$ ,  $m = |E|$  и  $w$  — число битов, использующееся для записи имени вершины и веса пути. Кроме того, при выполнении алгоритма

- ▶ в каждый канал отправляется  $O(n)$  сообщений и  $O(n^2w)$  битов и
- ▶ для хранения всех текущих значений в узле используется  $O(nm)$  битов памяти

**Доказательство.**

Самые объёмные одновременно хранящиеся данные:  $r_s, r_v, \tau_s$  — содержат  $O(n)$  значений размера  $w$ , откуда следует оценка использующихся битов памяти  $O(nm)$

Коммуникационная сложность получается из сложности  $O(n)$  для одного канала домножением на число каналов  $m$

# Алгоритм Туэга

**Теорема (сложность).** Алгоритм Туэга имеет коммуникационную сложность  $O(nm)$  и битовую сложность  $O(n^3w)$ , где  $n = |V|$ ,  $m = |E|$  и  $w$  — число битов, использующееся для записи имени вершины и веса пути. Кроме того, при выполнении алгоритма

- ▶ в каждый канал отправляется  $O(n)$  сообщений и  $O(n^2w)$  битов и
- ▶ для хранения всех текущих значений в узле используется  $O(nm)$  битов памяти

*Доказательство.*

*Битовая сложность*

При выполнении алгоритма суммарно в каналы отправляется  $2nm$  сообщений типа **par**: оценка для одного канала, помноженная на число каналов

Размер каждого такого сообщения —  $O(w)$

Суммарное число битов в таких сообщениях:  $O(nmw)$

С учётом известного неравенства для графов  $m \leq n^2$  —  $O(n^3w)$

# Алгоритм Туэга

**Теорема (сложность).** Алгоритм Туэга имеет коммуникационную сложность  $O(nm)$  и битовую сложность  $O(n^3w)$ , где  $n = |V|$ ,  $m = |E|$  и  $w$  — число битов, использующееся для записи имени вершины и веса пути. Кроме того, при выполнении алгоритма

- ▶ в каждый канал отправляется  $O(n)$  сообщений и  $O(n^2w)$  битов и
- ▶ для хранения всех текущих значений в узле используется  $O(nm)$  битов памяти

*Доказательство.*

*Битовая сложность*

При выполнении алгоритма суммарно в каналы отправляется не более  $n^2$  сообщений типа **tab**:  $n$  опорных вершин, и для каждой — не более чем  $(n - 1)$  (количество рёбер в дереве  $\Gamma_v$ )

Размер каждого такого сообщения —  $O(nw)$

Суммарное число битов:  $O(n^2nw) = O(n^3w)$

Сложив оценки для **par** и типа **tab**, получим оценку  $O(n^3w)$  ▼

# Алгоритм Туэга

**Д.з. 1.** Зачем в алгоритме Туэга во всех сообщениях передаётся имя  $v$  опорной вершины? Можно ли не передавать  $v$  хотя бы в каких-нибудь из сообщений? Если нет, то почему алгоритм перестанет быть корректным?

**Д.з. 2.** Можно ли модифицировать алгоритм так, чтобы не передавать сообщения  $(par, v, f)$ , мотивируя это тем, что узел может по умолчанию полагать, что у него нет детей? Если нет, то почему алгоритм перестанет быть корректным?

# Алгоритм Туэга

## Алгоритм Туэга

- ▶ относительно прост,
- ▶ имеет невысокую сложность и
- ▶ Вычисляет веса всех оптимальных путей

Но он имеет и **недостатки**:

- ▶ При изменении топологии сети требуется перевычислять всё «с нуля»
- ▶ Должны быть заранее согласованы множество  $V$  и порядок выбора опорных вершин
- ▶ При перевычислении значений  $r_s$  используется таблица  $r_v$ , которую могут не знать ни узел  $s$ , ни его соседи, и в худшем случае следует распространить эту таблицу по всей сети