

# Transposição de Matrizes no Hipercubo

Li Kuan Ching

Orientador: Siang Wun Song

Apresentaremos, neste trabalho, um algoritmo para o hipercubo com aplicações como transposição de matrizes e inversão de um conjunto de bits.

Antes, vamos introduzir algumas características.

Um hipercubo de dimensão  $n$  (também chamado  $n$ -cubo) é constituído de  $2^n$  processadores chamados nós ou vértices. Assim, um 3-cubo tem 8 nós, um 4-cubo tem 16 nós. Cada nó de um  $n$ -cubo é identificado por um endereço binário de  $n$  bits. Dois nós são vizinhos se os seus endereços binários diferem de um só bit. Por exemplo, no 4-cubo, 0101 e 1101 são nós vizinhos. (Maiores detalhes, ver [2] e [3]).

Seja  $\oplus$  o operador lógico OU-Exclusivo e a função  $Sum(j)$  o número de 1's na representação binária de  $j$ . O número de arestas que separam o nó  $i$  do nó  $j$  é dado por  $Sum(i \oplus j)$ .

O número de arestas num  $n$ -cubo é  $n \cdot 2^{n-1}$ , onde em cada uma destas o fluxo de informações é bidirecional. Aqui, suporemos que entre dois nós têm-se duas ligações, cada uma destas unidirecional. Portanto, teremos um total de  $n \cdot 2^n$  ligações. A razão da escolha é otimizar o paralelismo existente e diminuir a fila do tráfego em cada uma das arestas.

Detalharemos um pouco mais a aplicação do algoritmo na transposição de matrizes.

Seja  $A$  uma matriz  $N \times N$ , onde  $N = 2^n$ , disposta dentro de um  $n$ -cubo, da seguinte maneira. Cada elemento  $a_{ij}$  de  $A$  está posicionado no nó  $i$  e memória local  $j$  do mesmo. Denotaremos este endereço por  $i|j$ . Transpor a matriz  $A$  significa direcionar as  $N$  informações contidas no nó  $i$   $\{i|j : j = 0, 1, 2, \dots, N-1\}$  para as  $N$  memórias locais  $i$  dos nós  $j$   $\{j|i : i = 0, 1, 2, \dots, N-1\}$ .

A transposição requer, no mínimo,  $2^{n-1}$  passos de comunicação entre os nós do  $n$ -cubo (ver [1]).

## Algoritmo

Seja  $W$  uma tabela de entradas  $w_{ij}$ ,  $i = 0, 1, \dots, 2^{n-1} - 1$ ,  $j = 0, 1, \dots, n-1$ , de tamanho  $2^{n-1} \times n$ , onde o  $k$ -ésimo bit de  $w_{ij}$  é denotado por  $w_{ij}^k$ , satisfazendo as seguintes condições:

1. Existência da ligação:  $w_{ik}^k = 1$ , para todo  $i, k$ .
2. Unicidade da coluna:  $w_{i_1, j} \neq w_{i_2, j}, i_1 \neq i_2$ .

3. Unicidade da linha:  $w_{ij_1} \neq w_{ij_2}, j_1 \neq j_2$  para todo  $i$ .

Gerada a tabela  $W$ , temos que, para  $i = 0, 1, 2, \dots, 2^{n-1} - 1$ , a expressão  $w_{ij} \oplus \langle \text{endereço-do-nó} \rangle$  especifica a posição da memória local para a informação mandada na ligação  $j$ . A informação que chega pela ligação  $j$  toma o lugar deste último.

### Algoritmo prático para construção da tabela $W$

Seja  $m_i = 2i + 1, i = 0, 1, \dots, 2^{n-1} - 1$  e o representaremos na forma binária. Cada  $w_{ij}$  pode ser calculado da seguinte forma:

- i) Complementar o bit  $j + 1$  da representação; (se  $j \neq n - 1$ ).
- ii) Trocar os bits 0 e  $j$  entre si.

Exemplo:

$n = 3$ :

$$m_i = 2i + 1, i = 0, 1, 2, 3$$

$$m_0 = 1 = 001 \quad m_1 = 3 = 011 \quad m_2 = 5 = 101 \quad m_3 = 7 = 111$$

$$m_0 = 1 = 001$$

$$j = 0 : 011$$

$$j = 1 : 110$$

$$j = 2 : 100$$

$m_1, m_2$ , e  $m_3$  obtém-se de forma análoga, aplicando o algoritmo prático dado.

Tabela  $W$

	0	1	2
1	011	110	100
2	001	111	110
3	111	010	101
4	101	011	111

Obtida a tabela  $W$ , calculamos para cada passo de comunicação ( $i = 0, 1, 2, 3$ ),  $w_{ij} \oplus \langle \text{endereço-do-nó} \rangle$ ,  $j = 0, 1, 2$ . Assim, por exemplo, para o nó 0 (end. binário 000).

1º passo:

$$\begin{array}{ccc} 0 & 1 & 2 \\ 011 & 110 & 100 \end{array}$$

000|011 terá locomoção na dimensão 0

000|110 terá locomoção na dimensão 1

000|100 terá locomoção na dimensão 2

2º passo:

$$\begin{array}{ccc} 0 & 1 & 2 \\ 001 & 111 & 110 \end{array}$$

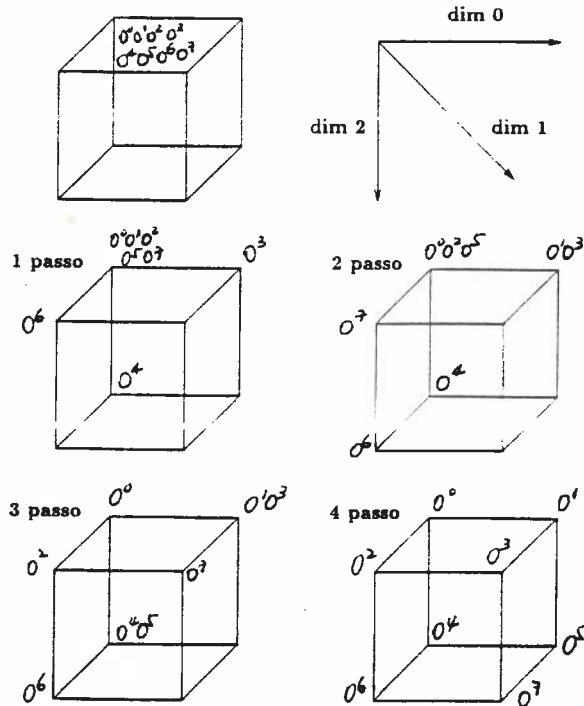
000|001 terá locomoção na dimensão 0

000|111 terá locomoção na dimensão 1

000|100 terá locomoção na dimensão 2

Analogamente para os outros passos de comunicação.

Daremos, a seguir, uma visualização para o nó 0.



## Bibliografia

- [1] Bertsekas, D. P., and Tsitsiklis, J. N., *Parallel and Distributed Computation - Numerical Methods*, **Prentice - Hall International, Inc.**, 1989.
- [2] Edelman, Alan., *Optimal Matrix Transposition and Bit Reversal on Hypercubes: All-to-All Personalized Communication*, **Journal of Parallel and Distributed Computing** 11,pp 328-331, 1991.
- [3] Kung, S. Y., *VLSI Array Processors*. **Prentice Hall**. 1988.
- [4] Ullman, J. D., *Computational Aspects of VLSI*. **Computer Science Press**. 1984.