

# ARAGELI

«**AR**ithmetic, **Al**gebra, **GE**ometry, **L**inear and **I**nteger linear programming»

Презентацию подготовила:  
Тимошенко Валентина  
группа 13604/1

# Характеристики

«**Arageli**» (ARithmetic, Algebra, GEometry, Linear and Integer linear programming)

**Тип:** математическая библиотека

**Разработчик:** группа разработчиков под научным руководством Николая Юрьевича Золотых; в разное время в библиотеку сделали свой вклад Е. Агафонов, М. Алексеев, А. Бадер, С. Лялин и А. Сомсилов.

**Написана на:** C++

**Операционная система:** Кроссплатформенное программное обеспечение

**Тестовая версия:** 2.2.9.412 prealpha (17 июля 2010)

**Лицензия:** GNU GPL

**Сайт:** [arageli.org](http://arageli.org)

## Алгоритмы и моделируемые объекты

Библиотека поддерживает моделирование следующих алгебраических систем (включая базовое множество применимых операций к каждой из них):

- целые числа неограниченной длины;
- рациональные числа;
- рациональные функции;
- полиномы от одной переменной;
- векторы;
- матрицы;
- конечные поля;
- кольца вычетов (модулярная арифметика);
- алгебраические числа;
- интервальная арифметика.

$$y(x) = -\frac{x^3}{3} + \frac{x^2}{2} + \frac{17}{6}x$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 1 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 3 \end{pmatrix}$$

## Алгоритмический состав (некоторые алгоритмы)

- алгоритм Евклида для нахождения НОД и коэффициентов Безу;
- бинарный алгоритм Евклида;
- алгоритм Гаусса для нахождения ступенчатой формы матрицы (в том числе и целочисленный аналог);
- разложение целого числа на простые сомножители р-методом Полларда;

```
int Rho-Поллард (int N)
{
    int x = random(1, N-2);
    int y = 1; int i = 0; int stage = 2;
    while (Н.О.Д.(N, abs(x - y)) == 1)
    {
        if (i == stage ){
            y = x;
            stage = stage*2;
        }
        x = (x*x + 1) (mod N);
        i = i + 1;
    }
    return Н.О.Д(N, abs(x-y));
}
```

1.  $\text{НОД}(0, n) = n$ ;  $\text{НОД}(m, 0) = m$ ;  $\text{НОД}(m, m) = m$ ;
2.  $\text{НОД}(1, n) = 1$ ;  $\text{НОД}(m, 1) = 1$ ;
3. Если  $m, n$  чётные, то  $\text{НОД}(m, n) = 2 \cdot \text{НОД}(m/2, n/2)$ ;
4. Если  $m$  чётное,  $n$  нечётное, то  $\text{НОД}(m, n) = \text{НОД}(m/2, n)$ ;
5. Если  $n$  чётное,  $m$  нечётное, то  $\text{НОД}(m, n) = \text{НОД}(m, n/2)$ ;
6. Если  $m, n$  нечётные и  $n > m$ , то  $\text{НОД}(m, n) = \text{НОД}((n-m)/2, m)$ ;
7. Если  $m, n$  нечётные и  $n < m$ , то  $\text{НОД}(m, n) = \text{НОД}((m-n)/2, n)$ ;

## Алгоритм Евклида



- решение задачи линейного программирования симплекс методом (прямой и двойственный, в строчечной и столбцовой форме;
- определение простоты числа различными методами.

Все алгоритмы реализованы как шаблоны.

## Определение простоты числа методом Соловея-Штрассена

Вход:  $n > 2$ , тестируемое нечётное натуральное число;  
 $k$ , параметр, определяющий точность теста.

Выход: *составное*, означает, что  $n$  точно составное;  
*вероятно простое*, означает, что  $n$  вероятно является простым.

for  $i = 1, 2, \dots, k$ :

$a$  = случайное целое от 2 до  $n - 1$ , включительно;

если  $\text{НОД}(a, n) > 1$ , тогда:

    вывести, что  $n$  — составное, и остановиться.

если  $a^{(n-1)/2} \not\equiv \left(\frac{a}{n}\right) \pmod{n}$ , тогда:

    вывести, что  $n$  — составное, и остановиться.

вывести, что  $n$  — простое с вероятностью  $1 - 2^{-k}$ , и остановиться.

# Компонентность и многоуровневость

- базовые алгебраические структуры;
- набор алгебраических алгоритмов;
- параметризуемость;
- дополнительная информация о типе;
- смешанные вычисления;
- подсистема контроля исключительных ситуаций;
- подсистема ввода/вывода;
- контролёры алгоритмов;
- внутреннее документирование в формате doxygen.

The screenshot shows a web interface for a class reference, likely generated by Doxygen. The top navigation bar includes links for 'Main Page', 'Related Pages', 'Modules', 'Classes' (which is highlighted), and 'Files'. A search bar is located on the right. Below the navigation bar, there are sub-links for 'Class List', 'Class Index', 'Class Hierarchy', and 'Class Members'. The main content area is titled 'Event Class Reference' with a subtitle 'EventTimer event handling'. It includes a code snippet: `#include <Event.h>`. Below this, the section 'Public Member Functions' lists several functions: `Event (IEventOwner *, long sec, long usec, unsigned long data=0)`, `bool operator< (Event &)`, `long GetID () const`, `const EventTime & GetTime () const`, `IEventOwner * GetFrom () const`, and `unsigned long Data () const`. A link 'Public Member Functions | List of all members' is visible in the top right corner of the content area.

# Параметризуемые структуры и алгоритмы

## Некоторые из основных моделей:

1. `big int` – класс, моделирующий целое число с произвольным числом бит
2. `rational` – класс, моделирующий как рациональные числа, так и рациональные функции  
  
`rational <rational>>` - так конструируется рациональная функция
3. `vector` – вектор с элементами типа `T`
4. `sparse polynom` – полином от одной переменной с коэффициентами типа `T`

`sparse polynom <matrix <rational>>` -  
полином с матричными коэффициентами

Примеры рациональных функций:

$$\frac{x^2 + 1}{x - 1},$$

$$\frac{ax + b}{cx + d},$$

$$\frac{x}{x^2 - 4},$$

$$\frac{ax + b}{cx^2 + dx + f}.$$

# Плюсы и минусы статической параметризации\*

- + быстрое действие
- + отсутствие накладных расходов (затраты времени, памяти)
- + своевременная диагностика ошибок
- большой объем бинарного кода
- для обеспечения гибкости и полной совместимости типов друг с другом требуется сложная и аккуратная реализация классов

**\*Параметризация** - очень ценный инструмент, позволяющий за короткое время **проверить различные конструкции и конструктивные схемы и избежать принципиальных ошибок**. Можно изменить несколько параметров и посмотреть, как будет вести себя при этом программа в целом. Параметрическая связь позволяет управлять свойствами или характеристиками объекта посредством управляющего параметра, что значительно усиливает возможности моделирования.



# Контролёры алгоритмов

Для некоторых алгоритмов требуется организовать более жёсткий контроль. Для этого существуют специальным образом оформленные объекты-контролёры, которые передаются в “сложную” функцию как дополнительный параметр. Требования к интерфейсу для типа этого объекта полностью определяются функцией; тип должен поддерживать все методы, которые вызывает для него целевая функция. Вызов любой из них является сигналом от алгоритма контролёру.

Контролёр функции — это механизм передачи дополнительной информации в исполняемую функцию или из нее, в процессе её работы. Тип контролёра всегда задаётся как параметр шаблона.

Основным критерием, по которому определяется, делать ли некоторую функцию контролируемой или неконтролируемой, является объём промежуточных результатов и предполагаемая продолжительность работы функции.

Функцию, сконструированную так, что она принимает контролёра, будем называть **контролируемой функцией**.

Для любой контролируемой функции имеется как минимум две её перегруженные версии: с явно указываемым объектом контролёра и без него. Вторая версия просто вызывает первую с контролёром по умолчанию (idler-контролёр). Т. е. для контролируемой шаблонной функции `f` у нас есть следующие определения:

**Класс `ctrl::f idler`** — это класс контролёра, который ничего не делает (в библиотеке все такие классы находятся в пространстве имён `Arageli::ctrl`).

```
template < /*параметры шаблона без контроля */. typename Ctrler>
void f
(
    /* параметры функции без контроля */,
    Ctrler ctrler // контролёр
)
{ /* код с вызовами методов контролёра */ }
template < /*параметры шаблона без контроля*/>
inline void f
(
    /* параметры функции без контроля */
)
{ f( /* аргументы функции без контроля */, ctrl::f idler()); }
```

# Обработка ошибок

Система контроля и обработки исключительных ситуаций в библиотеке представлены двумя механизмами.

Во-первых, это система классов исключений и описание ситуаций, когда они генерируются. Все функции и методы классов сконструированы таким образом, что они не теряют целостности, когда через них проходит исключение.

Во-вторых, механизм обработки ошибок включает в себя отладочные проверки. Это система предикатов в различных частях функций и методов классов библиотеки вместе с кодом, который проверяет их значение.

Реализованная система проверок может работать в одном из двух режимов. В первом режиме происходит аварийная остановка, с выводом в стандартный поток сообщения об ошибке.

Во втором режиме проверочным кодом генерируется исключение с исчерпывающей информацией о не сработавшем предикате.

# Ввод и вывод

Существует три основных формата ввода/вывода.

- Первый способ ввода/вывода — обратимый; в нём все объекты записываются в виде списков. Для группировки используются скобки, а для отделения элементов при перечислении — запятая.
- Второй формат служит только для вывода — формат с выравниванием при выводе на моноширинную консоль. Особенно удобен при выводе структурированной табличной информации, например, матриц и векторов.
- Третий формат вывода — это вывод на языке LATEX. Такой способ вывода обычно встречается только в больших математических пакетах, подобных MATLAB и Maple.

Решение квадратного уравнения  $\backslash(ax^2+bx+c=0\backslash):$

**`\begin{equation}\label{eq:solv}`**

**`x_{1,2}=\frac{-b\pm\sqrt{b^2-4ac}}{2a} \end{equation}`**

Можно сослаться на уравнение `-\eqref{eq:solv}`.



# Примеры программы №1

Найти матрицу, обратную данной:

$$A = \begin{pmatrix} 21 & 3 & 4 \\ 3335 & 6 & 75 \\ 81 & 9 & 10 \end{pmatrix}$$

Программа:

```
#include <iostream>
#include <iomanip>
#include <arageli/arageli.hpp>
using namespace Arageli;
int main ()
{
    matrix<rational<> > A = "((21, 3, 4), (3335, 6, 75), (81, 9, 10))";
    std::cout << "A = \n";
    output_aligned(std::cout, A, "|| ", " ||", " ");
    std::cout << "\ninversion of A = \n";
    output_aligned(std::cout, inverse(A), "|| ", " ||", " ");
    std::cout
    << "\n\nthe inversion is valid: "
    << std::boolalpha << (A*inverse(A)).is_unit();
    std::cin.get();
}
```

Вывод программы:

A =

```
|| 21  3  4 ||
|| 3335 6 75 ||
|| 81   9 10 ||
```

inversion of A =

```
|| -205/7792  1/3896  67/7792 ||
|| -27275/23376 -19/3896 11765/23376 ||
|| 9843/7792   9/3896 -3293/7792 ||
```

the inversion is valid: true

Данная программа находится в  
стадии разработки, вывод  
представлен теоретический

# Пример программы № 2

Представление некоторых максимальных значений фундаментальных типов как значений `big_int`.

## Программа:

```
#include <iostream>
#include <limits>
#include <arageli/big_int.hpp>
using namespace Arageli;
int main ()
{
    big_int
    maxint = std::numeric_limits<int>::max(),
    maxfloat = std::numeric_limits<float>::max(),
    maxdouble = std::numeric_limits<double>::max();
    std::cout
    << "maximum int value is " << maxint
    << "\nmaximum float value is " << maxfloat
    << "\nmaximum double value is " << maxdouble;
    std::cin.get();
}
```

## Вывод программы:

maximum int value is 2147483647

maximum float value is  
340282346638528859811704183484516925440

maximum double value is  
1797693134862315708145274237317043567980705675258  
4499659891747680315726078002853876058955863276687  
8171540458953514382464234321326889464182768467546  
7035375169860499105765512820762454900903893289440  
7586850845513394230458323690322294816580855933212  
3348274797826204144723168738177180919299881250404  
026184124858368

Данная программа  
находится в стадии  
разработки, вывод  
представлен теоретический

## Список использованной литературы

<https://ru.wikipedia.org/wiki/Arageli>

<http://www.arageli.org/>

<http://www.arageli.org/documentation>

<http://arageli.org/doc/ArageliUsersGuide.pdf>

[http://arageli.org/doc/Arageli\\_overview.pdf](http://arageli.org/doc/Arageli_overview.pdf)

[http://arageli.org/doc/Simple\\_first\\_examples.doc](http://arageli.org/doc/Simple_first_examples.doc)

**Спасибо за внимание!**