

GPU分布式训练

导师: GAUSS

目录

- 1/ 分布式训练理论简介
- 2/ 分布式训练API接口
- 3/ Keras方式分布式训练
- 4/ 自定义方式分布式训练
- 5/ 实战六：Google涂鸦识别挑战赛
GPU分布式训练

分布式训练理论简介

分布式训练简介

总的来说，分布式训练分为这几类：

按照并行方式来分：模型并行 vs 数据并行

按照更新方式来分：同步更新 vs 异步更新

按照算法来分：Parameter Server算法 vs AllReduce算法

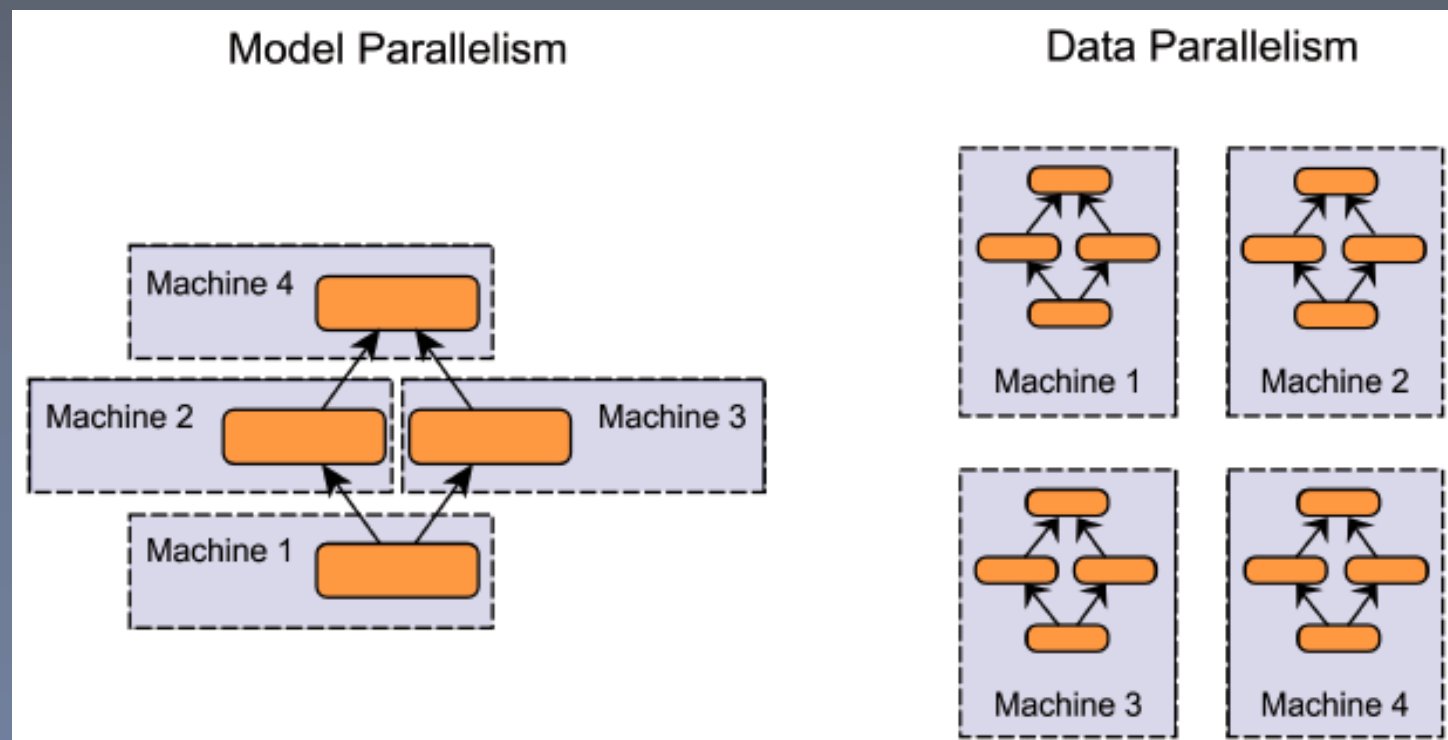


模型并行 vs 数据并行

假设我们有n张GPU：

模型并行：不同的GPU输入相同的数据，运行模型的不同部分，比如多层网络的不同层；

数据并行：不同的GPU输入不同的数据，运行相同的完整的模型。





模型并行 vs 数据并行

当模型非常大，一张GPU已经存不下的时候，可以使用模型并行，把模型的不同部分交给不同的机器负责，但是这样会带来很大的通信开销，而且模型并行各个部分存在一定的依赖，规模伸缩性差。因此，通常一张可以放下一个模型的时候，会采用数据并行的方式，各部分独立，伸缩性好。



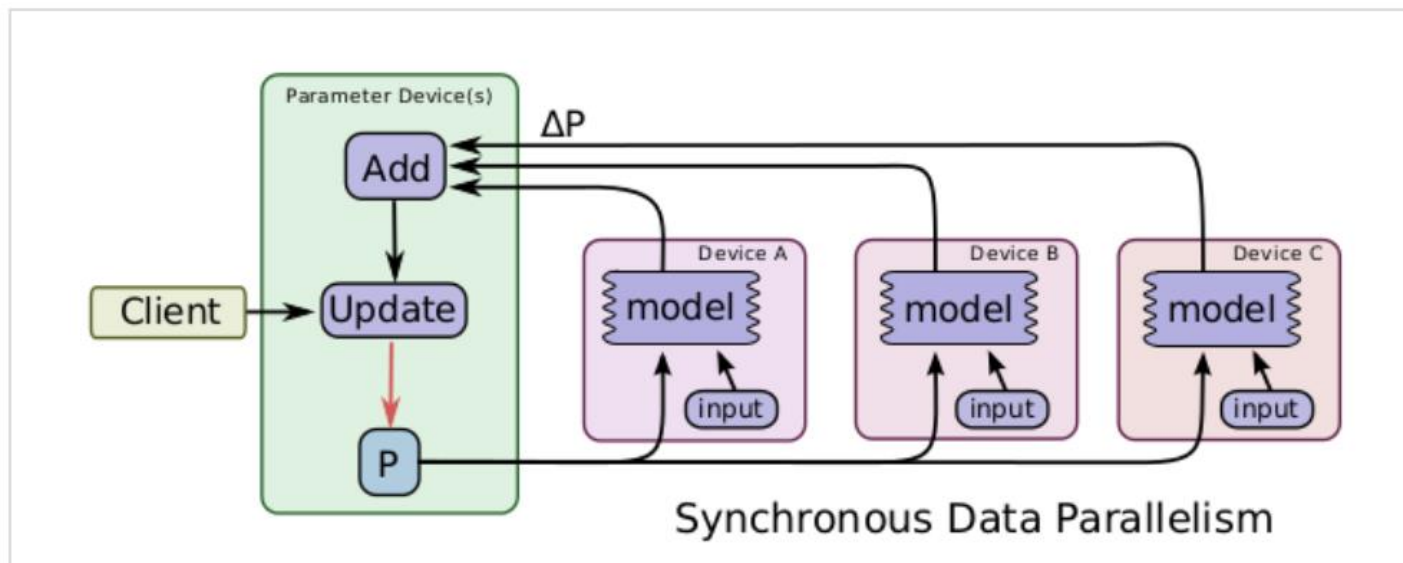
同步更新 vs 异步更新

对于数据并行来说，由于每个GPU负责一部分数据，那就涉及到如果更新参数的问题，分为同步更新和异步更新两种方式。

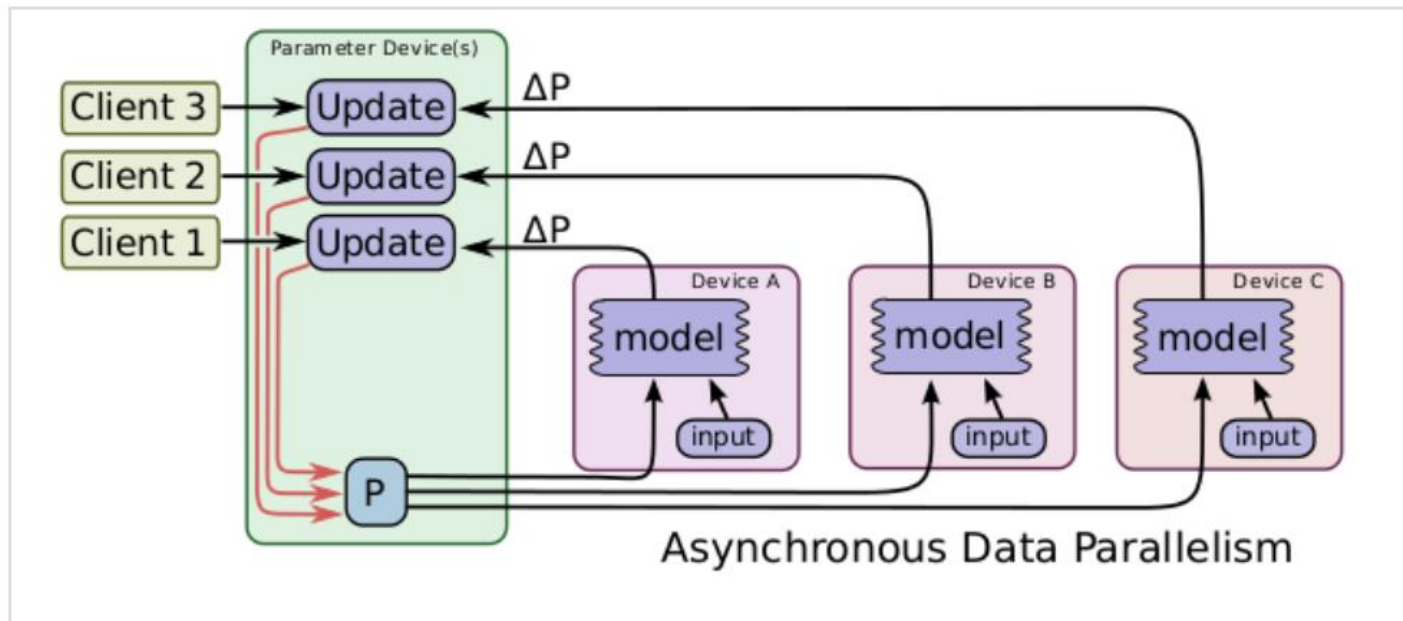
- 同步更新：每个batch所有GPU计算完成后，再统一计算新权值，然后所有GPU同步新值后，再进行下一轮计算。
- 异步更新：每个GPU计算完梯度后，无需等待其他更新，立即更新整体权值并同步。

同步更新 vs 异步更新

同步更新有等待，速度取决于最慢的那个GPU；异步更新没有等待，但是涉及到更复杂的梯度过时，loss下降抖动大的问题。所以实践中，一般使用同步更新的方式。



同步更新



异步更新

Parameter Server算法 vs Ring AllReduce算法

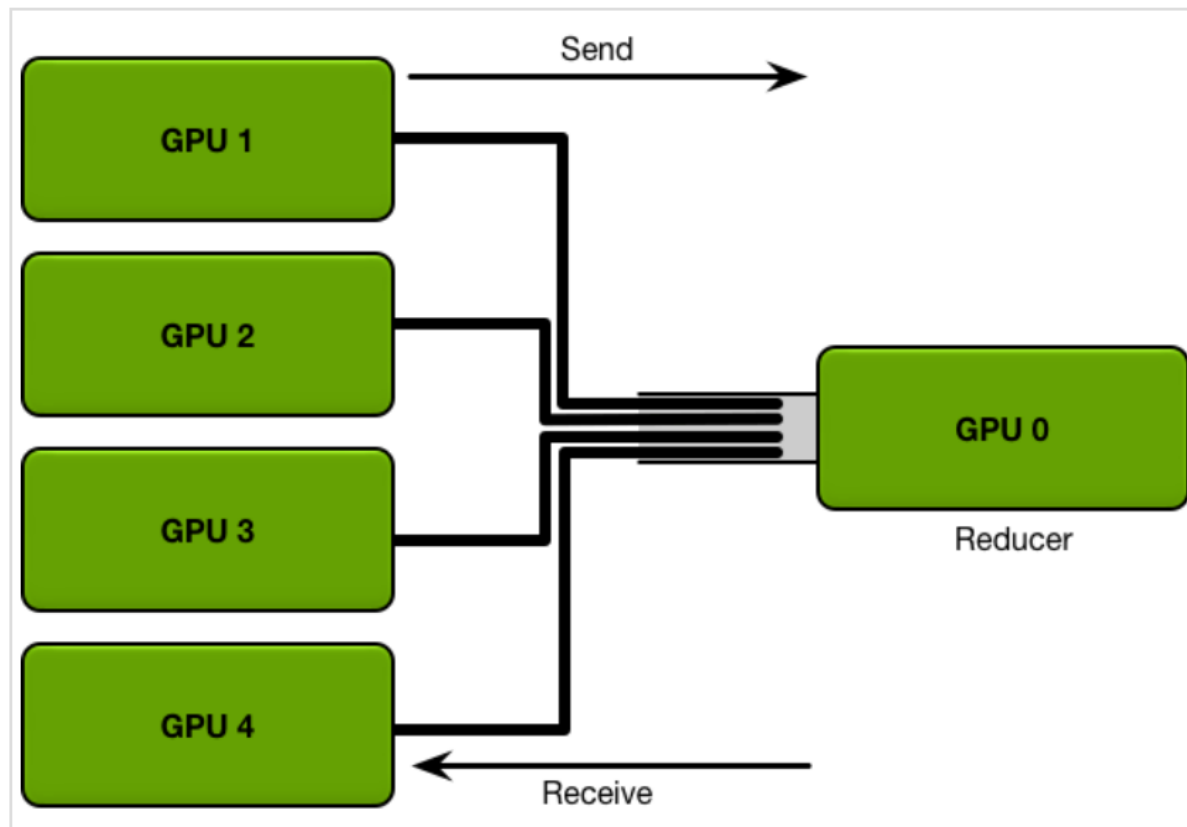
这里讲一下常用的两种参数同步的算法：PS 和 Ring AllReduce。

假设有5张GPU：

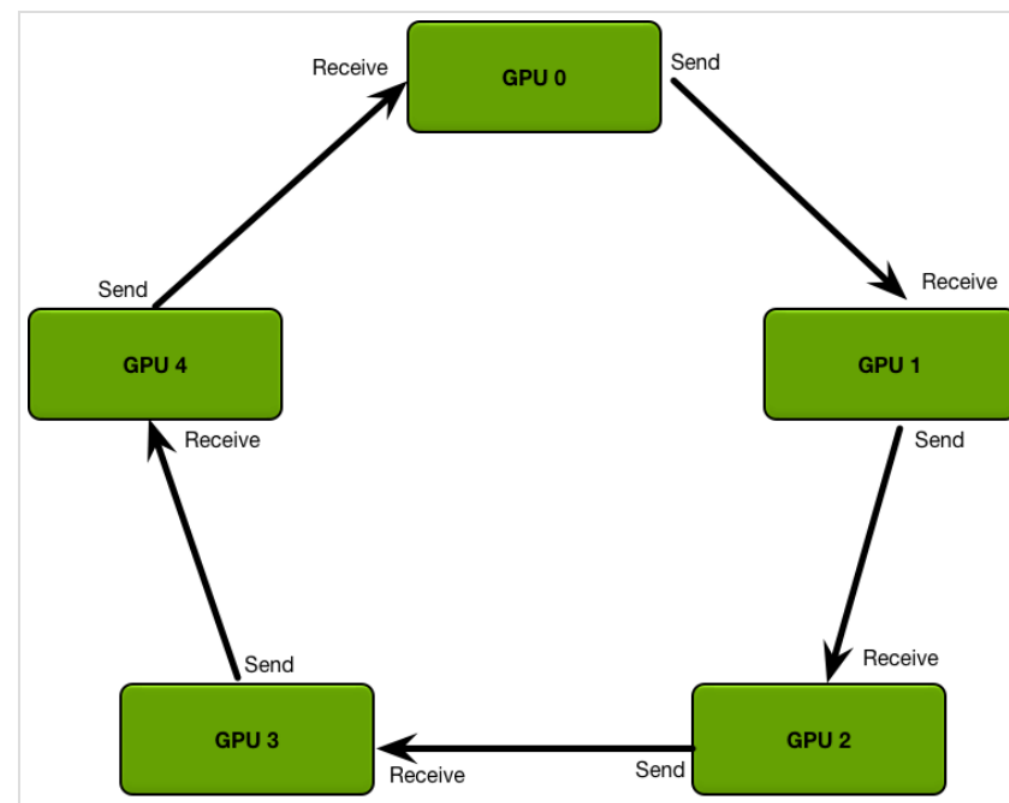
Parameter Server：GPU 0将数据分成五份分到各个卡上，每张卡负责自己的那一份mini-batch的训练，得到grad后，返回给GPU 0上做累积，得到更新的权重参数后，再分发给各个卡。

Ring AllReduce：5张以环形相连，每张卡都有左手卡和右手卡，一个负责接收，一个负责发送，循环4次完成梯度累积，再循环4次做参数同步。分为Scatter Reduce和All Gather两个环节。

Parameter Server算法 vs Ring AllReduce算法



Parameter server算法架构



Ring AllReduce算法架构

分布式训练API接口

tf.distribute.Strategy简介

tf.distribute.Strategy是TensorFlow API，用于在多个GPU，多台机器或TPU之间分布式训练。使用此API，你可以在更改最少的代码情况下分发现有模型和训练代码。

tf.distribute.Strategy 设计时考虑了以下主要目标：

- 易于使用并支持多个用户细分，包括研究人员，ML工程师等。
- 开箱即用提供地提供良好的性能。
- 轻松切换策略。

tf.distribute.Strategy可以与Keras之类的高级API 一起使用，也可以用于分发自定义训练模型（以及通常使用TensorFlow进行的任何计算）。

tf.distribute.Strategy简介

tf.distribute.Strategy打算涵盖不同方面的许多用例。目前支持其中一些组合，将来会添加其他组合。其中一些轴是：

同步训练与异步训练：这是通过数据并行性分布训练的两种常用方法。在同步培训中，所有工作人员都同步地对输入数据的不同片段进行培训，并在每个步骤中汇总梯度。在异步培训中，所有工作人员都在独立训练输入数据并异步更新变量。通常情况下，同步训练通过全约简和参数服务器架构的异步支持。

硬件平台：您可能希望将培训扩展到一台计算机上的多个GPU或网络中的多台计算机（每个具有0个或多个GPU）或Cloud TPU上。

tf.distribute.Strategy简介

为了支持这些用例，提供了六种策略。当前在TF 2.2中的哪些方案中支持其中的哪些：

| Training API | MirroredStrategy | TPUStrategy | MultiWorkerMirroredStrategy | CentralStorageStrategy | ParameterServerStrategy |
|----------------------|------------------|---------------|-----------------------------|------------------------|----------------------------|
| Keras API | Supported | Supported | Experimental support | Experimental support | Supported planned post 2.3 |
| Custom training loop | Supported | Supported | Experimental support | Experimental support | Supported planned post 2.3 |
| Estimator API | Limited Support | Not supported | Limited Support | Limited Support | Limited Support |

MirroredStrategy



`tf.distribute.MirroredStrategy`支持在一台机器上在多个GPU上进行同步分布式训练。每个GPU设备创建一个副本。模型中的每个变量都将在所有副本之间进行保存。这些变量共同构成一个称为的概念变量`MirroredVariable`。通过应用相同的更新，这些变量彼此保持同步。

高效的`all-reduce`算法用于在设备之间传递变量更新。`all-reduce`通过将张量相加来汇总所有设备上的张量，并使它们在每个设备上可用。这是一种非常有效的融合算法，可以大大减少同步的开销。根据设备之间可用的通信类型，有许多`all-reduce`算法和实现可用。默认情况下，它使用`NVIDIA NCCL`作为全缩减实现。您可以从我们提供的其他选项中进行选择，也可以自己编写。

MirroredStrategy

这是最简单的创建方法MirroredStrategy:

```
mirrored_strategy = tf.distribute.MirroredStrategy()
```

“8”

这将创建一个MirroredStrategy实例，该实例将使用TensorFlow可见的所有GPU，并将NCCL用作跨设备通信。

如果您只想使用计算机上的某些GPU，可以这样做：

```
mirrored_strategy = tf.distribute.MirroredStrategy(devices=["/gpu:0", "/gpu:1"])
```




TPU Strategy

gc
tf.distribute.experimental.TPUStrategy让你在Tensor处理单元（TPU）上运行TensorFlow训练。TPU是Google的专用ASIC，旨在极大地加快机器学习的工作量。可在Google Colab, TensorFlow Research Cloud和Cloud TPU上使用它们。

就分布式训练架构而言，TPUStrategy是相同的MirroredStrategy-它实现了同步分布式训练。TPU提供了自己的跨多个TPU核心的高效all-reduce和其他集合操作的实现，这些核心在TPUStrategy使用。

TPUStrategy

这是实例化的方式TPUStrategy:

```
cluster_resolver = tf.distribute.cluster_resolver.TPUClusterResolver(tpu=tpu_address)
tf.config.experimental_connect_to_cluster(cluster_resolver)
tf.tpu.experimental.initialize_tpu_system(cluster_resolver)
tpu_strategy = tf.distribute.experimental.TPUStrategy(cluster_resolver)
```

该TPUClusterResolver实例有助于定位TPU。在Colab中，你无需为其指定任何参数。

如果要将其用于Cloud TPU:

- 你必须在TPU参数中指定TPU资源的名称。
- 你必须在程序开始时显式初始化TPU系统。在将TPU用于计算之前，这是必需的。初始化TPU系统还会擦除TPU内存，因此，请务必首先完成此步骤，以免丢失状态。

MultiWorkerMirroredStrategy

`tf.distribute.experimental.MultiWorkerMirroredStrategy`与`MirroredStrategy`非常相似。它实现了跨多个工作机器的同步分布式训练，每个工作机器可能具有多个GPU。与`MirroredStrategy`相似，它会在所有工作机器的每台设备上的模型中创建所有变量的副本。

它使用`CollectiveOps`作为多机器all-reduce通信方法，用于使变量保持同步。集合运算是TensorFlow图中的单个运算，它可以根据硬件，网络拓扑和张量大小在TensorFlow运行时中自动选择all-reduce算法。

MultiWorkerMirroredStrategy

这是最简单的创建方法MultiWorkerMirroredStrategy:

```
multiworker_strategy = tf.distribute.experimental.MultiWorkerMirroredStrategy()
```

MultiWorkerMirroredStrategy现在还可以在集体操作的两种不同实现之间进行选择。

CollectiveCommunication.RING基于环的集合使用gRPC作为通信层实现。

CollectiveCommunication.NCCL使用Nvidia的NCCL实施集体。

CollectiveCommunication.AUTO将选择推迟到运行时。集体实施的最佳选择取决于GPU的数量和种类以及集群中的网络互连。您可以通过以下方式指定它们:

```
multiworker_strategy = tf.distribute.experimental.MultiWorkerMirroredStrategy(  
    tf.distribute.experimental.CollectiveCommunication.NCCL)
```

CentralStorageStrategy

tf.distribute.experimental.CentralStorageStrategy也进行同步训练。变量不会被镜像，而是被放置在CPU上，并且操作会在所有本地GPU之间复制。如果只有一个GPU，则所有变量和操作都将放置在该GPU上。

创建CentralStorageStrategyby 的实例：

```
central_storage_strategy = tf.distribute.experimental.CentralStorageStrategy()
```

这将创建一个CentralStorageStrategy实例，该实例将使用所有可见的GPU和CPU。
在副本上对变量的更新将在应用于变量之前进行汇总。



ParameterServerStrategy



`tf.distribute.experimental.ParameterServerStrategy`支持多台机器上的参数服务器训练。在此设置中，某些机器被指定为工作器，而另一些被指定为参数服务器。模型的每个变量都放在一个参数服务器上。计算在所有工作程序的所有GPU之间复制。

在代码方面，它看起来与其他策略类似：

```
ps_strategy = tf.distribute.experimental.ParameterServerStrategy()
```


Keras方式分布式训练

Keras方式分布式训练

我们已经将TensorFlow的Keras API规范实现集成`tf.distribute.Strategy`到`tf.keras`其中。是用于构建和训练模型的高级API。通过集成到后端，我们使您可以无缝地分发给在Keras训练框架中编写的训练。

您需要在代码中进行以下更改：

- 创建一个适当的实例`tf.distribute.Strategy`。
- 将Keras模型，优化器和指标的创建移到内部`strategy.scope`。



Keras方式分布式训练

我们支持所有类型的Keras模型-顺序，功能和子类化。

这是一段代码的片段，用于一个非常简单的Keras模型（具有一个密集层）：

```
mirrored_strategy = tf.distribute.MirroredStrategy()  
with mirrored_strategy.scope():  
    model = tf.keras.Sequential([tf.keras.layers.Dense(1, input_shape=(1,))])  
    model.compile(loss='mse', optimizer='sgd')  
dataset = tf.data.Dataset.from_tensors(([1.], [1.])).repeat(100).batch(10)  
model.fit(dataset, epochs=2)  
model.evaluate(dataset)
```

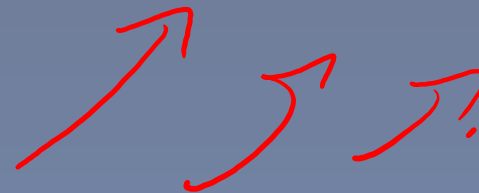



Keras方式分布式训练

接下来，我们创建输入数据集并调用

`tf.distribute.Strategy.experimental_distribute_dataset`以根据策略分配数据集。

```
dataset = tf.data.Dataset.from_tensors([[1.], [1.]]) .repeat(100) .batch(global_batch_size)
dist_dataset = mirrored_strategy.experimental_distribute_dataset(dataset)
```



自定义方式分布式训练



自定义方式分布式训练

我们将用于`tf.GradientTape`计算梯度，优化器将应用这些梯度来更新模型变量。为了分发此训练步骤，我们放入一个函数`train_step`并将其
`tf.distribute.Strategy.run`与我们`dist_dataset`之前创建的数据集输入一起传递给：

```
·loss_object = tf.keras.losses.BinaryCrossentropy(from_logits=True, reduction=tf.keras.losses.Reduction.NONE)
```

```
def compute_loss(labels, predictions):
```

```
    per_example_loss = loss_object(labels, predictions)
```

```
    return tf.nn.compute_average_loss(per_example_loss, global_batch_size=global_batch_size)
```

```
def train_step(inputs):
```

```
    features, labels = inputs
```

```
    with tf.GradientTape() as tape:
```

```
        predictions = model(features, training=True)
```

```
        loss = compute_loss(labels, predictions)
```

```
    gradients = tape.gradient(loss, model.trainable_variables)
```

```
    optimizer.apply_gradients(zip(gradients, model.trainable_variables))
```

```
    return loss
```

```
@tf.function
```

```
def distributed_train_step(dist_inputs):
```

```
    per_replica_losses = mirrored_strategy.run(train_step, args=(dist_inputs,))
```

```
    return mirrored_strategy.reduce(tf.distribute.ReduceOp.SUM, per_replica_losses, axis=None)
```


自定义方式分布式训练

上面的代码中还有一些其他注意事项：

我们使用`tf.nn.compute_average_loss`计算损失。`tf.nn.compute_average_loss`对每个示例求和，然后将总和除以`global_batch_size`。这很重要，因为稍后在每个副本上计算出梯度后，它们会通过将它们求和而在副本之间进行汇总。

我们使用`tf.distribute.Strategy.reduce` API来汇总所返回的结果`tf.distribute.Strategy.run`。`tf.distribute.Strategy.run`从策略中的每个本地副本返回结果，并且有多种方法可以使用此结果。您可以`reduce`让他们获得合计值。您还`tf.distribute.Strategy.experimental_local_results`可以获取结果中包含的值列表，每个本地副本一个。

在`apply_gradients`分配策略范围内被调用时，其行为将被修改。具体而言，在同步训练期间将梯度应用于每个并行实例之前，它会执行所有梯度的总和。

限制GPU内存增长

默认情况下，TensorFlow会映射CUDA_VISIBLE_DEVICES该进程可见的所有GPU中的几乎所有GPU内存（视情况而定）。这样做是为了通过减少内存碎片来更有效地使用设备上相对宝贵的GPU内存资源。为了将TensorFlow限制为一组特定的GPU，我们使用该`tf.config.experimental.set_visible_devices`方法。

限制GPU内存增长

第一种选择是通过调用来打开内存增长`tf.config.experimental.set_memory_growth`，该尝试尝试仅分配运行时分配所需的GPU内存：开始分配的内存很少，随着程序的运行和需要更多的GPU内存，我们扩展分配给TensorFlow进程的GPU内存区域。请注意，我们不会释放内存，因为它可能导致内存碎片。要打开特定GPU的内存增长，请在分配任何张量或执行任何操作之前使用以下代码。

限制GPU内存增长

```
gpus = tf.config.experimental.list_physical_devices('GPU')
if gpus:
    # Restrict TensorFlow to only use the first GPU
    try:
        tf.config.experimental.set_visible_devices(gpus[0], 'GPU')
        logical_gpus = tf.config.experimental.list_logical_devices('GPU')
        print(len(gpus), "Physical GPUs,", len(logical_gpus), "Logical GPU")
    except RuntimeError as e:
        # Visible devices must be set before GPUs have been initialized
        print(e)
```


限制GPU内存增长

第二种方法是使用来配置虚拟GPU设备,
`tf.config.experimental.set_virtual_device_configuration`并对要在GPU上分配的总内存设置硬限制。

限制GPU内存增长

```
gpus = tf.config.experimental.list_physical_devices('GPU')
if gpus:
    # Restrict TensorFlow to only allocate 1GB of memory on the first GPU
    try:
        tf.config.experimental.set_virtual_device_configuration(
            gpus[0],
            [tf.config.experimental.VirtualDeviceConfiguration(memory_limit=1024)])
        logical_gpus = tf.config.experimental.list_logical_devices('GPU')
        print(len(gpus), "Physical GPUs,", len(logical_gpus), "Logical GPUs")
    except RuntimeError as e:
        # Virtual devices must be set before GPUs have been initialized
        print(e)
```

虚拟多个GPU

针对多个GPU的开发将使模型可以使用其他资源进行扩展。如果在具有单个GPU的系统上进行开发，我们可以使用虚拟设备模拟多个GPU。这样可以轻松测试多GPU设置，而无需其他资源。

```
gpus = tf.config.experimental.list_physical_devices('GPU')
if gpus:
    # Create 2 virtual GPUs with 1GB memory each
    try:
        tf.config.experimental.set_virtual_device_configuration(
            gpus[0],
            [tf.config.experimental.VirtualDeviceConfiguration(memory_limit=1024),
             tf.config.experimental.VirtualDeviceConfiguration(memory_limit=1024)])
        logical_gpus = tf.config.experimental.list_logical_devices('GPU')
        print(len(gpus), "Physical GPU,", len(logical_gpus), "Logical GPUs")
    except RuntimeError as e:
        # Virtual devices must be set before GPUs have been initialized
        print(e)
```


实战六：Google涂鸦识别 挑战赛GPU分布式训练

实战六：Google涂鸦识别挑战赛GPU分布式训练

背景数据相关介绍：

参考week5

- Keras方式分布式训练模型
- 自定义方式分布式训练模型

总结

本节小结

Summary

GPU分布式训练

分布式训练理论简介

分布式训练API接口

Keras方式分布式训练

自定义方式分布式训练

实战六：Google涂鸦识别挑战赛GPU分布式训练

结语

——我 说——

看过千万代码，不如实践一把！





深度之眼
deepshare.net

联系我们：

电话：18001992849

邮箱：service@deepshare.net

Q Q：2677693114



公众号



客服微信

