

AI 进阶指南: 教你如何轻松驾驭异构算力

主讲人:冷荣富

Content 目录

- 1. 异构算力介绍
- 2. 基础设施如何管理异构算力
- 3. 大模型如何使用异构算力
- 4. 总结

Part 01 异构算力介绍

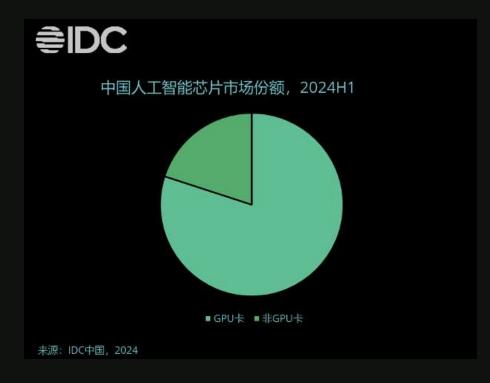
异构算力有哪些

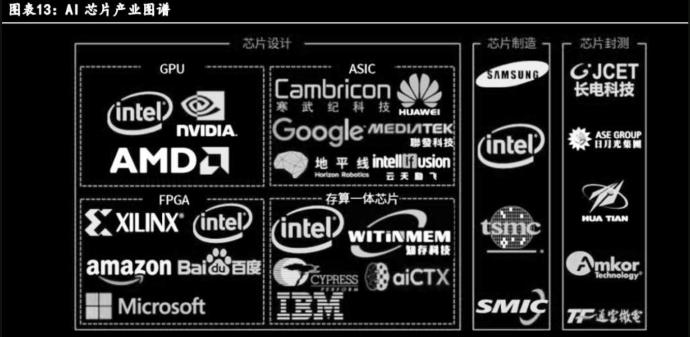
■ 异构算力有哪些

异构算力通常是指 CPU、GPU、FPGA、ASIC 等多种不同的算力**处**理体系,能够**满**足不同**场**景中的**应**用需求,**实现计**算效力最大化

异构 GPU 算力有 Nvidia、AMD、Intel、昇**腾**、寒武**纪**、天数智芯、沐曦等。

■异构算力市场





国外:80% 国内:20% AI 芯片分类

■异构算力编程

编程语言:CUDA 通信库: NCCL

外部通信: RDMA(IB) 内部通信:NVLink



编程语言:CANN 通信**库**: HCCL 外部通信: HCCN 内部通信:HCCS



编程语言:OpenCL 和 CUDA

通信**库**: RCCL

外部通信: RDMA(RoCE) 内部通信: Infinity Fabric



编程语言:CNML 通信库: CNCL

外部通信: RDMA(RoCE)

Eambricon 寒 武 纪 编程语言: oneAPI 通信**库**: OneCCL 外部通信: OPA(IB) 内部通信: EMIB

intel

编程语言: DTK

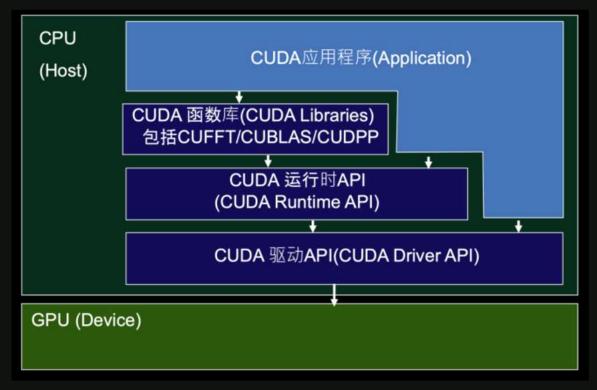
通信**库**: RCCL

外部通信: RDMA(RoCE)

内部通信:无



异构算力编程

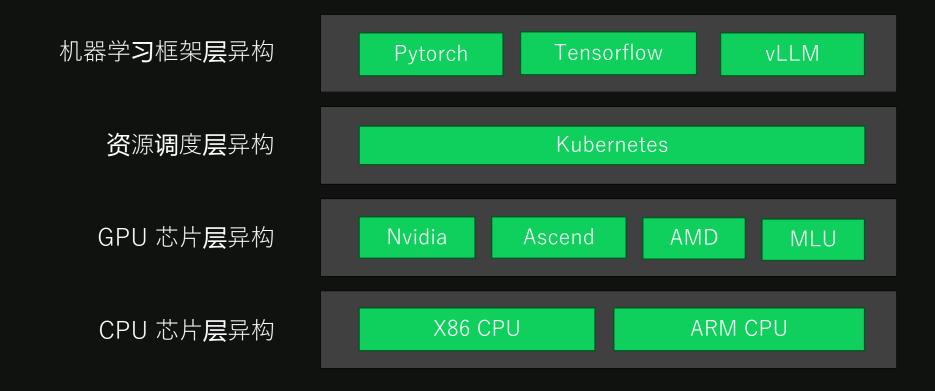


	(算子开		CL 昇腾计算语言开发 :)/图开发接口(AIR		(口)					
	昇腾	计算服务层: A	scend Computing Se	rvice Layer						
CANINI	昇腾算子库 (AOL)	NN库 	昇腾调优引擎 (AOE)	OPAT [AMCT GDAT	Framework Adapter				
CANN	昇腾计算编译层: Ascend Computing Compilation Layer									
	昇腾张量组 (ATC		Graph Compiler TBE							
	昇腾计算执行层: Ascend Computing Exc									
昇腾计算执	í ,	RunTime	Graph Exe	ecutor	DVPP					
引擎(ACE)		HCCL,	AIPP							
	昇腾	计算基础层: A	scend Computing Ba	ase Layer						
昇腾计算基础	#	os								
服务层(AB		SVM	VM	HDC						





异构算力使用



Part 02

基础设施如何管理异构算力

■ 管理异构算力存在哪些挑**战**

01

每个厂商的软件生态和硬件都不兼容。

02

同一厂商的不同芯片算力和显存也不同。

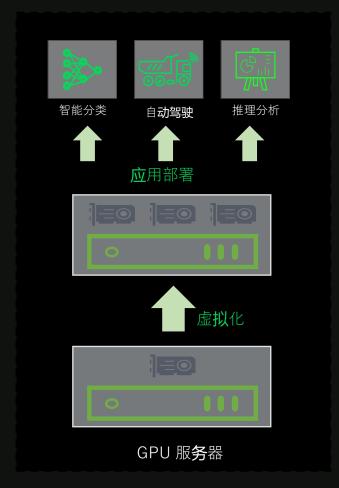
03

Kubernetess 上需要分别部署 不同厂商的芯片管理组件。

■如何管理异构算力



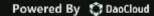
■ 如何提升异构算力利用率



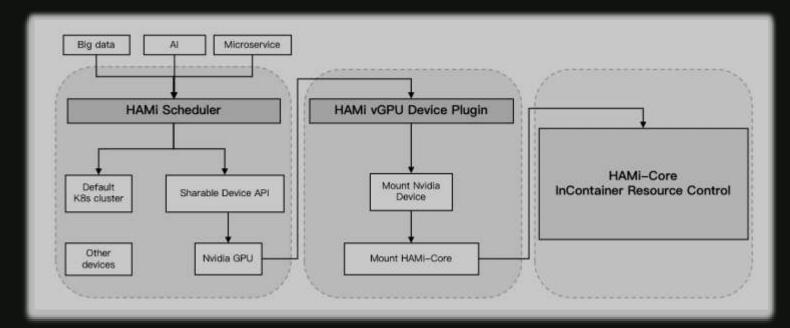
通过共享异构算力。

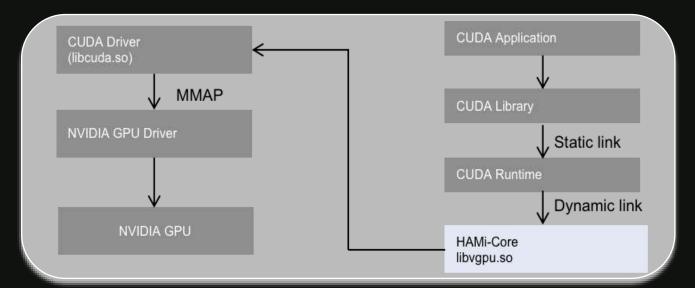
基于优先级的调度 基于 GPU 卡型号的调 度 基于 GPU 卡调度 基于节点调度

通**过统一调**度、**监**控等来管理异构算力



■ Nvidia vGPU 工作方式





HAMi-Core uses symbolic hijacking to operate inside containers

Prerequisites:

- Nvidia driver version >= 440
- CUDA version >= 10.2

Features:

- Device Memory isolation
- Core utilization limitation
- Fault isolation
- · Transparent to GPU tasks

■ GPU 资源调度

01. 基于优先级的调度

当高优 Pod 开始使用 GPU 算力,所有普通 Pod会立刻被暂停使用 GPU 算力,直到高优 Pod 计算任务结束,普通任务会重新继续使 用 GPU 算力。

03. 基于GPU卡调度

- 在选定节点后进行卡维度的分配决策,为 Pod 中每个容器选择和分配节点上的 GPU 卡:
- Binpack: 优先选择资源利用率高的 GPU 卡,容器集中到同一块卡上
- Spread: 优先选择资源利用率低的 GPU 卡, 容器分散到不同的卡上



基于GPU卡型号的调度 ()2.

在 vGPU 模式下, 当存在多种型号的 GPU 卡时, 支持将 Pod 调度到指定型号的 GPU 卡上。

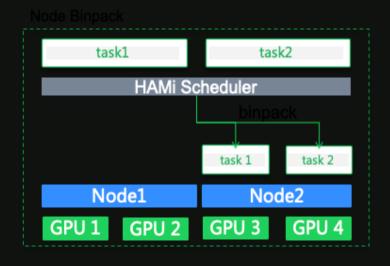
基于节点调度

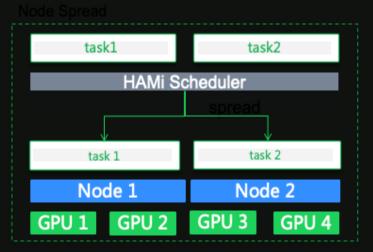
04.

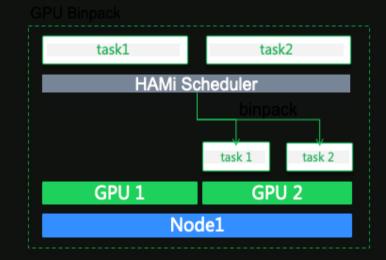
根据节点 GPU算力和显存进行加权平均打分提供 2 种策略:

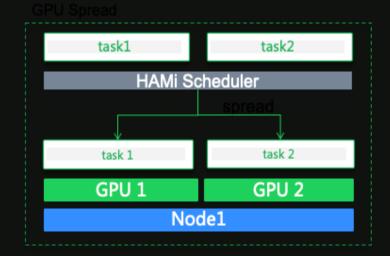
- Binpack: GPU 分配率越高,打分越高, Pod 集中调度到同一个节点
- Spread:GPU 分配率越高,打分越低, Pod 分散调度到各个节点

■ 调度策略 (binpack & spread)







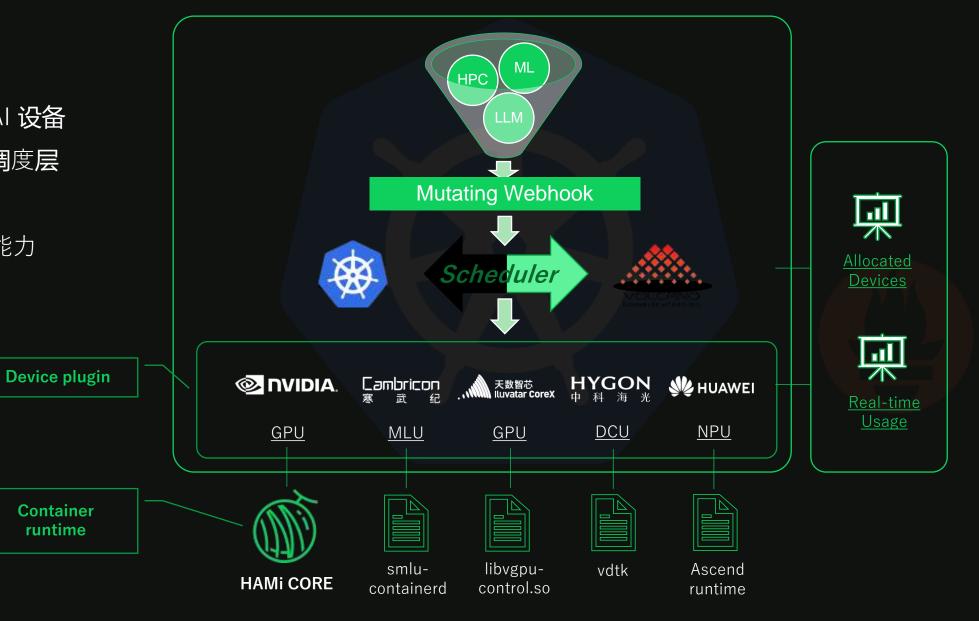


- > 实际场景和需求
- ▶ 小任务饿死大任务
- ▶ 高优先级任务避免放在一个篮子中

■ HAMI简介

- 统一管理多种异构 AI 设备
- 统一的异构 AI 设备调度层
- 统一可观测性
- Nvidia GPU 虚拟化能力

Container runtime



■ 异构设备 NVIDIA

参数描述:

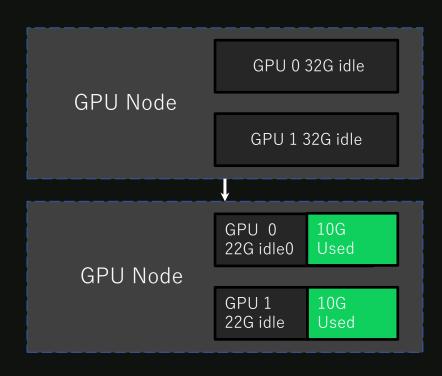
nvidia.com/gpu:表示容器中可见 GPU 的数量。

nvidia.com/gpumem: 指定每个 GPU 使用的内存大小。如果没有设置,默认是使用所有可

用的 GPU 内存。

nvidia.com/gpucores:指定每个 GPU 使用的百分比。

\$ cat <<EOF | kubectl apply -f apiVersion: v1 kind: Pod metadata: name: gpu-pod12 spec: containers: - name: ubuntu-container image: ubuntu:18.04 command: ["bash", "-c", "sleep 86400"] resources: limits:

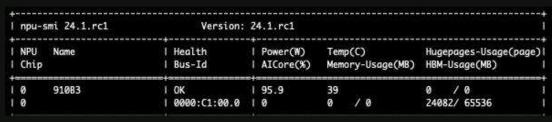


/ID	IA-SMI!	535.10	04.12			ı	Driver	Version: 535.104.12	CUDA Versio	on: 12.2
GPU Fan	Name Temp	Perf	editation.		ersist wr:Usa			Bus-Id Disp.A Memory-Usage 	The state of the s	Uncorr. ECC Compute M. MIG M.
Ø N/A	NVIDIA 36C	A800 P0	8ØGB	PCIe	81W	/	On 300W	 00000000:13:00.0 Off 0MiB / 10240MiB 	 0%	0 Default Disabled
1 N/A	NVIDIA 39C	A800 P0	80GB	PCIe	82W	/	On 300W	00000000:1C:00.0 Off 0MiB / 10240MiB 	8%	0 Default Disabled
Proc	esses:	la mayor	ey kankan			T PAR	Wanny yo			
GPU	GI ID	CI ID		PID	Туре		Proces	ss name		GPU Memory Usage

■ 异构设备 Ascend

参数描述:

huawei.com/ascend910: 指定容器中可见的Ascend 910的数量。 huawei.com/ascend910memory: 指定每个Ascend 910s使用的内 存大小。如果没有设置,默认是使用所有可用的设备内存。



container

```
$ cat <<EOF | kubectl apply -f -

spec:
    containers:
    - ...
    resources:
    limits:
        huawei.com/Ascend910: 1
        huawei.com/Ascend910-memory: 16384
```

■其它异构设备

```
spec:
containers:
- ...
resources:
limits:
cambricon.com/vmlu: 1 # requesting 1
cambricon.com/mlu.smlu.vmemory: 20
cambricon.com/mlu.smlu.vcore: 10
```

寒武纪

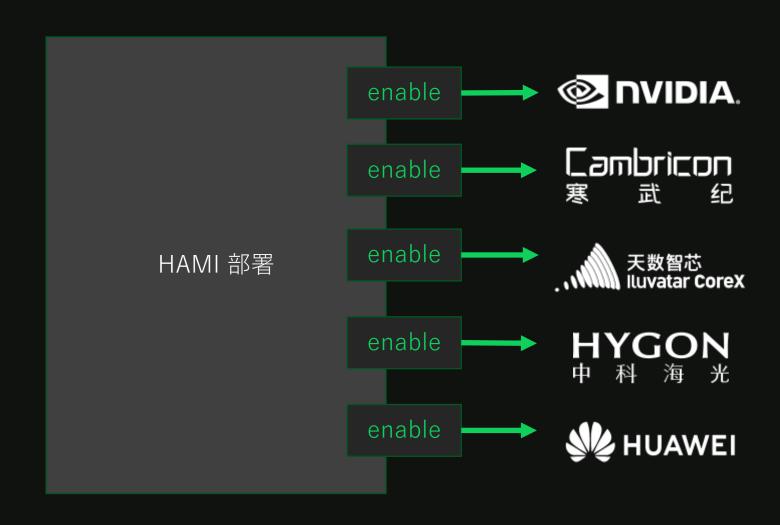
```
spec:
containers:
- ...
resources:
limits:
iluvatar.ai/gpu: 1
iluvatar.ai/vcuda-core: 50
iluvatar.ai/vcuda-memory: 64
```

```
天数智芯
```

```
spec:
containers:
- ...
resources:
limits:
hygon.com/dcunum: 1
hygon.com/dcumem: 2000
hygon.com/dcucores: 60
```

海光

■ HAMI—键部署异构算力管理组件



Part 03 大模型如何使用异构算力

■ LLM 如何使用异构算力

01 资源统一调度,机器学**习**框架、推理框架**进**行适配;(国外芯片适配的比**较**好)

02 通信**库进**行适配,用通信**库**来兼容异构算力

■ LLM框架适配异构算力的情况



Pytorch



Pytorch 机器学习框架支持 Nvidia 和 AMD 以及 CPU 三种异构算力。 vLLM 推理框架支持 Nvidia、AMD、Intel、TPU、CPU、AWS 加速芯片六种异构算力芯片。

■ LLM框架如何调度使用异构算力



- 1. 不同的 AI **负载**借助框架可以运行在不同的芯片上.
- 2. 针对不同的框架部署不同的 vLLM 实例.
- 3. **调**度异构 vLLM **实**例到**对应**的异构算力芯片上.
- 4. 通过 Al Gateway 来统一暴露服务.

■ LLM 异构芯片通信库挑战

- 1. 没办法互联互通: 昇腾 910B 服务器内部通过 HCCS 连接,服务器之间通过华为自研的内置RDMA连接,卡卡之间使用 HCCL 通信库进行相互通信。Nvidia 服务器内部通过 NVLINK 连接,服务器之间通过 RDMA(IB、Roce)连接,卡卡之间使用 NCCL 通信库进行相互通信。
- 2 **算力不均衡**:由于 GPU、昇腾等芯片在计算能力,显存大小,I/O 吞吐,通信库等均存在差异。

■如何解决互联互通

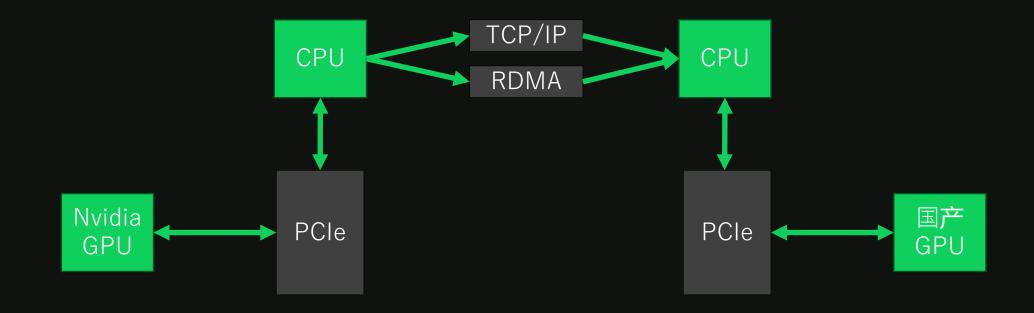
挑战:

不同厂商的 GPU 或 AI 芯片**为**了**优**化通信,通常会构建自己的通信**库**,在内部架构和通信接口上存在差异,**导**致不同通信**库**之**间**无法通信。

解法:

- 1. 基于 CPU 中转的异构通信
- 2. 无需 CPU 中转的异构通信(直接芯片间RDMA)

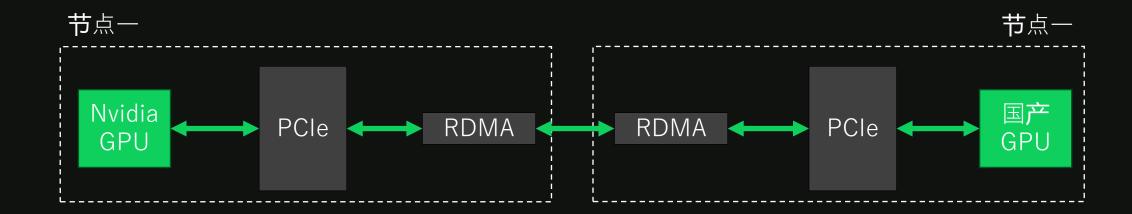
■ 解法一:基于CPU中转的异构通信



通信流程:

- 1. 从源 GPU 移动数据到异构 GPU 时,首先会经由 PCIe 通道,将数据从 GPU 复制到源节点的 CPU。
- 2. 随后通过 RDMA 或 TCP 跨节点通信,抵达目标节点的 CPU。
- 3. 数据再次借助 PCIe 的高速能力,被复制至目标 GPU 上

■ 解法二:无需 CPU 中转的异构通信(直接芯片间 RDMA)



通信流程:如果目标芯片也支持标准的 RDMA 协议,那就可以直接基于 RDMA 通信。 1.从源 GPU 移动数据到异构 GPU 时,首先会经由 PCIe 通道,然后经过 RDMA 网卡直接发送数据.

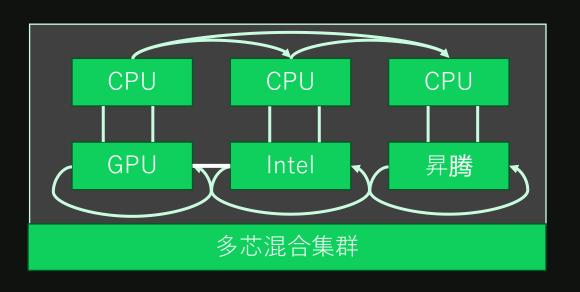
2. 通**过发**送到目标 RDMA 网卡之后,在**发**送到目标 PCIe 通道上,在**发**送到国产 GPU 上.

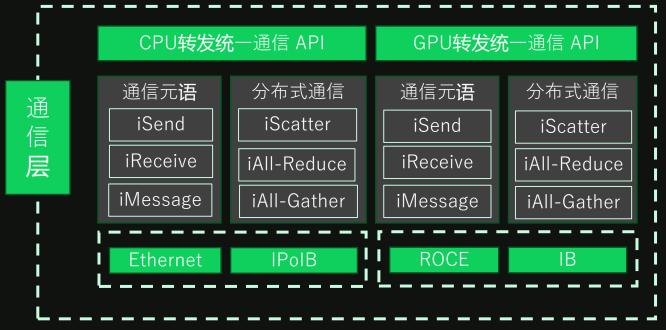
■ 如何实现上述两种解法:统一通信库

上述两个解法只是解决了芯片之**间**通信的**问题,还**需要解决通信**库**的**问题**?

解法:

- 1. 通**过统**一抽象出一层通信 API,再把各种芯片的通信**库**适配上。
- 2. 或者是以 NCCL 的 API **为标**准, 实现异构算力芯片的通信。





■ 挑战二:算力不均衡

挑战:

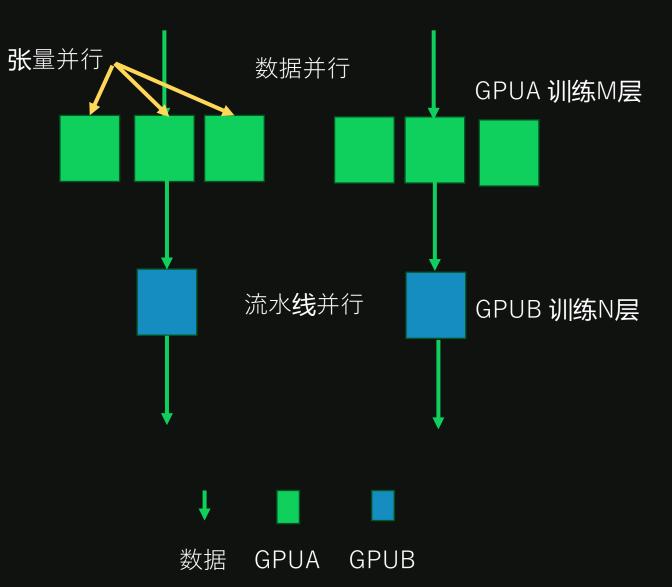
系**统**如何在算力分布不均匀的情况下,根据模型特征和系**统**的**实时训练**状**态对**任**务进**行均匀或非均匀的切分,保**证**算力的最大化利用。

解法:

- 1. 基于流水线并行的非均匀拆分策略
- 2. 基于数据并行的异构训练
- 3. 异构节点的流水线并行

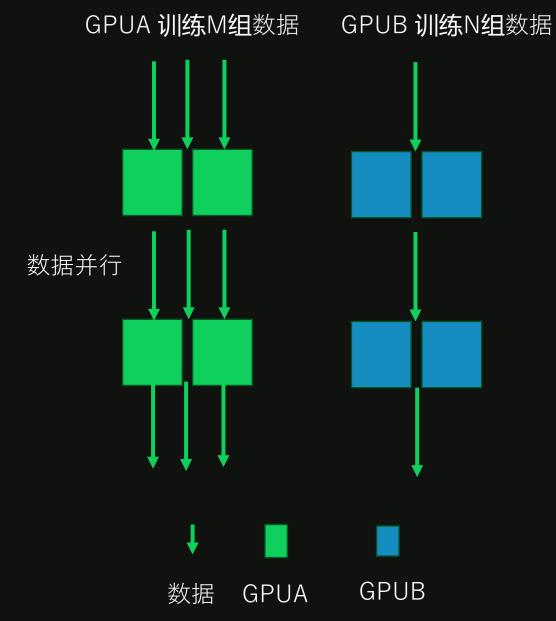
■ 解法一:基于流水线并行的非均匀拆分策略

- 1. 考**虑**不同算力**处**理不同的**层**,比如 N 卡性能比国**产**卡高 3 倍. N 卡一次**训练** 3**层**, 国**产**卡一次**训练**1**层**.
- 2. 需要实现模型的非均匀拆分.



■ 解法二:异构数据并行

- 1. 考虑不同算力处理不同的数据批处理规模, 比如 N 卡性能比国产卡高 3 倍. 那N 卡一次处理 3 张图片, 国产卡一次处理 1 张图片.
- 2. 需要实现数据的非均匀拆分.



■ 解法三:异构节点的流水线并行

考虑到异构 GPU 之间的通信性能低于同构 GPU 之间的通信性能,因此在做非均匀拆分是需要按照如下规则来考虑:

- 1. 同构节点上采用数据并行
- 2. 节点内张量并行
- 3. 跨异构节点的流水线并行。

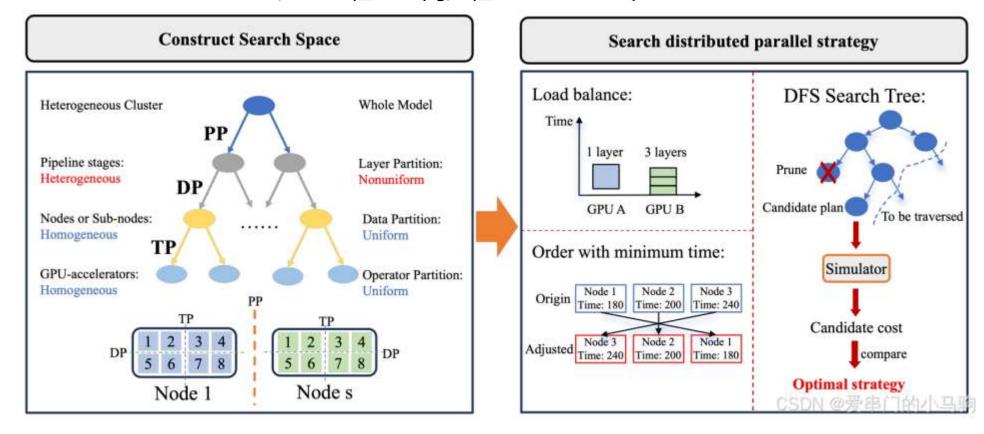
■ 算力非均匀切分实现难点

挑战:上述讲述了通过流水线并行、数据并行的非均匀拆分策略来<u>应</u>对算力不均匀的问题,但是在实际切分过程中需要考虑很多因素:

- 1. 芯片在流水**线**并行中的位置**顺**序:不同位置的芯片可能需要前后**节**点的数据作**为输**入,**进**而影响其 **实际**的**计**算效率。
- 2. **显**存大小与重算策略:根据芯片**显**存容量,可能需要启用重算机制,以**节**省**显**存占用,但**这**可能会影响整体性能。
- 3. **单**款芯片算子**优**化程度:不同芯片**对**特定算子的**执**行效率不尽相同,需**针对**性地**进**行**优**化,以**发挥** 最大效能。

异构算力模型自动拆分过程

根据模型拆分的基本思路,构建检索空间,检索出模型最终拆分方式。



- 1. 构建一个三**级**搜索**树**来表示模型分布式**训练**策略的搜索空**间**,根**节**点表示整个模型,其他**节**点表示拆分后的子模型。叶**节**点表示在**单**个 GPU 加速器中**执**行的最**终**模型。
- 2. 在训练过程中,从搜索空间中按照负载平衡、最短的端到端训练时间来搜索分布式训练策略.

Part 04 总结

■ 异构算力管理

总结:

- 1. 在异构算力集群中使用异构资源的方式有多种方式.
- 2. 使用 d.run 可以应用在异构资源的推理场景.
- 3. 使用 HAMI 可以异构资源的管理和调度.



群聊: AI 进阶指南课程课后 群 2 □



该二维码7天内(11月12日前)有效, 重新进入将更新



