

# 项目说明

DepGraph图计算系统是一个用于解决复杂问题的高性能图计算框架。它的设计目标是提供高度并行化和可扩展的图算法实现，使得在大规模图数据上运行复杂算法变得高效且容易。该系统充分利用现代多核处理器、分布式系统和计算加速器等硬件资源，以实现优异的性能表现。同时，它还提供了易用的编程接口和丰富的图算法库，使开发人员能够更轻松地实现自己的图算法。

主要特点和优势：

- 高性能并行计算：** DepGraph系统利用多线程和多核心技术，以及分布式内存架构，能够有效地利用多个计算节点，使得图算法在大规模数据上能够高效运行。
- 丰富的图算法库：** DepGraph提供了许多常用的图算法实现，例如最短路径算法、连通性算法、社区发现、PageRank等，开发人员可以直接调用这些算法，而无需从头开始实现。
- 易用性：** DepGraph提供了简单而灵活的编程接口，使得开发人员可以快速上手并构建自己的图算法。此外，它还支持C++编程语言，使得在已有C++知识的开发人员中更易于推广使用。
- 可扩展性：** DepGraph系统被设计为高度可扩展的，可以应对不断增长的数据规模和计算需求，使其在大型图上依然保持良好的性能表现。

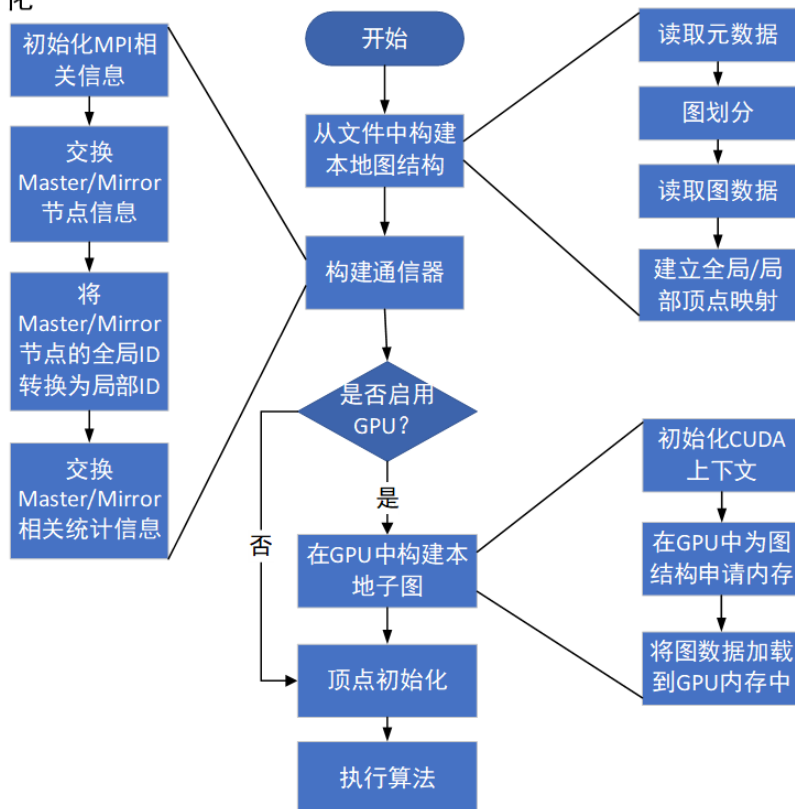
本项目在2022年美国得克萨斯州达拉斯举办的全球超级计算大会第25届Graph 500排名中单源最短路算法(SSSP)性能全球第一，宽度优先搜索（BFS）性能在国产处理器中排名第一。

## 1. 整体逻辑

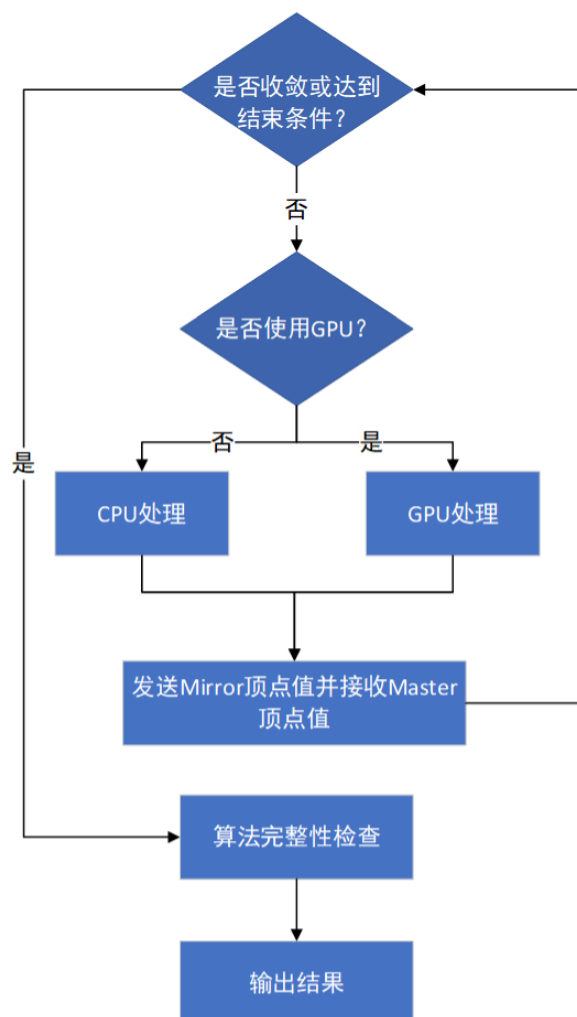
下图展示了系统的整体逻辑，DepGraph提供了易用的编程接口，对分布式图计算系统初始化、内存管理、通信[1]进行了很好的封装，用户仅需按照系统规定实现自己的执行逻辑，其余部分遵循固定处理流程即可。初始化阶段，按照使用抽象接口简单几步完整初始化，无需操心底层的分布式实现细节。迭代执行阶段，按照编程规范以结构体方式实现图算法。

[1]Dathathri R, Gill G, Hoang L, et al. Gluon-async: A bulk-asynchronous system for distributed and heterogeneous graph analytics[C]//2019 28th International Conference on Parallel Architectures and Compilation Techniques (PACT). IEEE, 2019: 15-28.

## 系统初始化



## 迭代执行逻辑



## 2. CPU执行逻辑

---

### 2.1 CPU流程

#### 1. 库引入和图数据结构定义:

- DepGraph库是为了支持并行算法（特别是在图上）而设计的。代码首先引入了这个库的核心部分。
- `struct Graph` 定义了一个图的数据结构，假定其具备一些基本的接口来访问图的节点和边的信息。

#### 2. BFS结构体的定义:

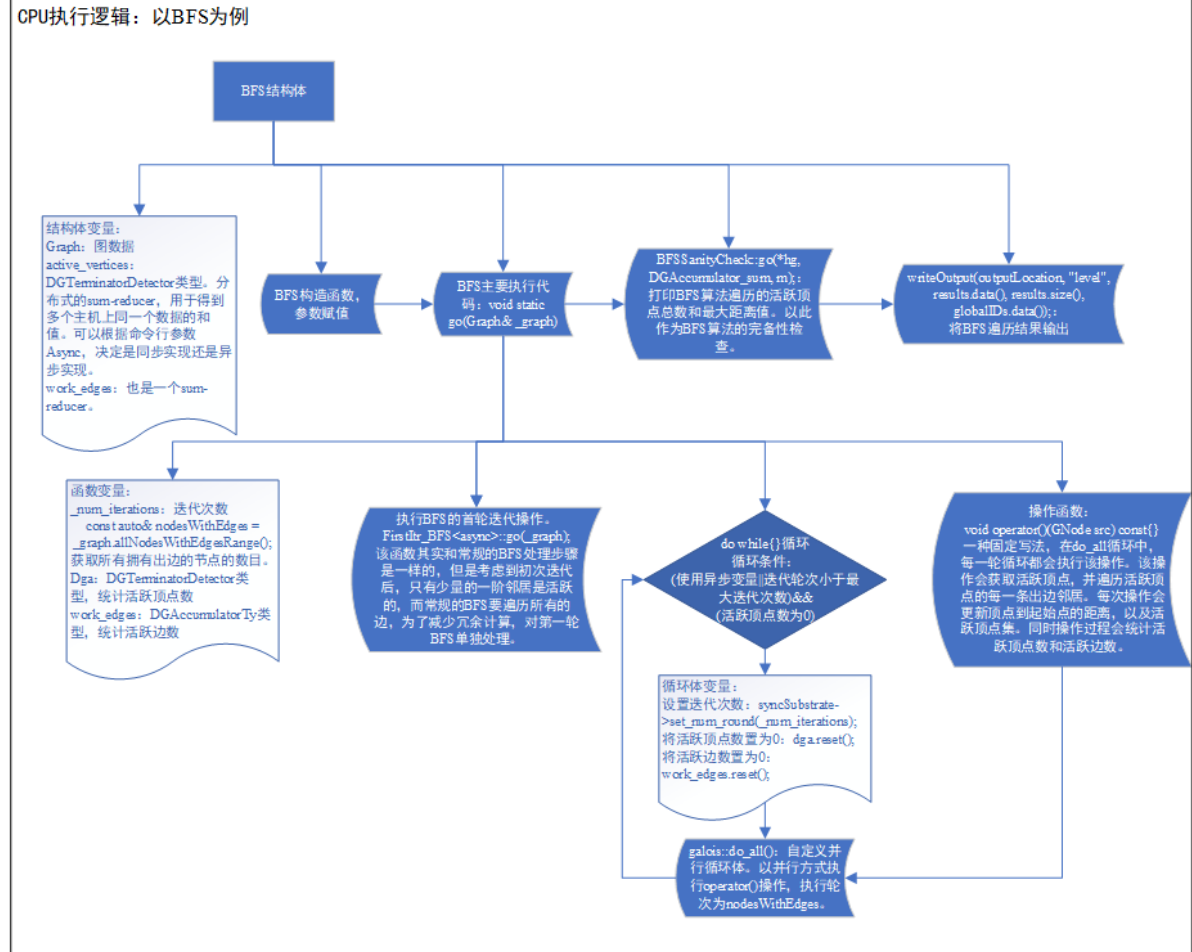
- 结构体 `BFS` 是广度优先搜索算法的核心实现，接受一个图指针、一个线程完成的原子标志，以及一个GPU结果的字典。
- 使用DepGraph库的`do_all`接口进行并行处理图中的每一个节点。
  - 针对每一个源节点 `src`，首先获取该节点的数据。
  - 如果当前节点的旧距离大于新距离，那么处理该节点的所有边。
  - 对于每条边，计算新的距离，如果新的距离小于目标节点的当前距离，就更新目标节点的距离，并设置一个bitset来表示这个节点已经被更新过。

#### 3. 主函数的实现:

- 使用 `DepGraph::SharedMemSys` 进行DepGraph库的初始化。
- `LonestarStart` 用于处理输入参数（例如输入文件名、运行次数等）。
- `distGraphInitialization` 方法被用来初始化图 `hg` 和其他必要的数据结构。
- 一个 `bitset` 也被初始化，用于追踪哪些节点在每轮BFS中被更新过。
- 主循环开始，可能进行多次BFS运行（取决于`numRuns`的值）。
  - 在每轮开始前，`bitset`会被重置，表示没有节点被更新过。
  - `BFS`函数被调用，执行BFS算法。
  - 结果通过 `BFSSanityCheck` 进行检查。
  - 如果还有下一轮运行，图的状态会被重置，准备进行下一轮的BFS。
- 最后，如果设置了输出标志，结果将被输出到文件。

### 2.2 BFS结构体流程图

下图展示了最核心的BFS结构体的流程图：



## 2.3 BFS-CPU伪代码

```

#include <depgraph/Depgraph.h>
#include <depgraph/graphs/Graph.h>

// 图的数据结构, 我们假定它有一些必要的接口用于访问节点和边的数据
struct Graph {};

// 这是BFS算法的实现, 其中包含了并行部分和GPU结果的处理
void BFS(Graph *graph, std::atomic<bool>& threadFinished,
std::unordered_map<GNode, uint32_t>& npuResults) {
    // 使用Depgraph库的并行for_each接口, 使得BFS的计算可以并行执行
    DepGraph::do_all(DepGraph::iterate(*graph),
        [&](GNode src) {
            NodeData &snode = graph->getData(src);
            // 如果当前节点的新距离小于旧距离, 对其所有的边进行处理
            if (snode.dist_old > snode.dist_current) {
                for (auto jj : graph->edges(src)) {
                    GNode dst = graph->getEdgeDst(jj);
                    auto &dnode = graph->getData(dst);
                    uint32_t new_dist = 1 + snode.dist_current;
                    // 原子操作, 更新目标节点的距离, 返回旧的距离
                    uint32_t old_dist = DepGraph::atomicMin(dnode.dist_current,
new_dist);

                    // 如果新距离小于旧距离, 则设置对应节点的bitset
                    if (old_dist > new_dist)
                        bitset_dist_current.set(dst);
                }
            }
        });
}
  
```

```

    }
    },
    DepGraph::no_stats(), // 禁用统计
    DepGraph::loopname("BFS")); // 给这个并行循环命名，用于调试和分析
}

// 主函数，进行了初始化、GPU线程的创建、BFS算法的调用和结果的输出
int main(int argc, char **argv) {
    // Depgraph库的初始化操作
    DepGraph::SharedMemSys G;
    LonestarStart(argc, argv, name, desc, url);
    // 创建和初始化图，以及相关的数据结构
    std::unique_ptr<Graph> hg;
    std::tie(hg, syncSubstrate) = distGraphInitialization<NodeData, void>();
    bitset_dist_current.resize(hg->size());
    // 开始多轮的BFS算法
    for (auto run = 0; run < numRuns; ++run) {
        bitset_dist_current.reset();
        syncSubstrate->set_num_run(run);
        // 执行BFS算法
        BFS(hg, threadFinished, npuResults);
        // 对结果进行检查
        BFSSanityCheck::go(*hg, DGAccumulator_sum, m);
        // 如果还有下一轮运行，重置图的状态
        if ((run + 1) != numRuns) {
            InitializeGraph::go(*hg);
        }
    }

    // 如果需要，将结果输出到文件
    if (output) {
        std::vector<uint32_t> results = makeResults(hg);
        writeOutput(results);
    }
    return 0;
}

```

## 3. GPU执行逻辑

### 3.1 GPU流程

#### 3.1.1 BFS\_nodesWithEdges\_cuda函数

GPU的入口函数为 `BFS_nodesWithEdges_cuda`，其内容如下：

##### 1. 函数定义：

`BFS_nodesWithEdges_cuda` 是广度优先搜索(BFS)算法的入口函数。它根据是否满足某种条件来决定使用 `BFS_cuda_Pu11` 还是 `BFS_cuda` 函数进行 BFS。该函数持续执行直到没有更多的活动节点。

##### 2. 初始化部分：

- 创建一个 `DynamicBitset` 变量 `bitset_visited`，用于跟踪哪些节点已被访问。
- 使用 `Get_Act_Num` 函数初始化 `active_edges`，表示有活动边的节点数。
- 初始化计数器和累加器。

### 3. 主循环:

- 主循环的条件是有活动的节点 (`temp_active_vertices > 0`)。
  - 在每次迭代中，函数根据 `active_edges` 与 `local_edges / alpha` 的比较来决定是调用 `BFS_cuda_Pull` 还是 `BFS_cuda`
  - 如果 `active_edges` 大于 `local_edges / alpha`，则调用 `BFS_cuda_Pull`。
  - 否则，调用 `BFS_cuda`。
- `work_items` 和 `active_vertices` 在每次迭代中都会累加，这两者分别表示已处理的工作项数和已访问的活动节点数。
- 打印出调用 `BFS_cuda_Pull` 和 `BFS_cuda` 的次数。

### 4. 与相关函数的交互:

- `BFS_cuda` 和 `BFS_cuda_Pull` 都是 BFS 的不同变体。具体哪个变体被选择取决于满足的条件。
- `BFS_cuda` 内部首先调用 `BFS` 内核函数。如果启用了负载均衡 (`enable_lb` 为 `true`)，它还会在必要时调用 `BFS_TB_LB`。此外，还有关于共享变量、累加器和同步的操作。
- `BFS_TB_LB` 与 `BFS` 类似，但它是为了处理那些工作负载不均匀的图而设计的。

## 3.1.2 BFS\_cuda函数

### BFS\_cuda函数流程:

- 使用 `kernel_sizing` 函数确定CUDA的blocks和threads布局。
- 初始化和分配共享内存用于累加器，这些累加器是 `active_vertices`，`work_items` 和 `active_edges`。
- 调用 `BFS` 内核来进行BFS遍历。
- 同步设备以确保内核完成。

如果启用了负载均衡 `enable_lb` 并且工作列表中有项:

- 计算前缀和。
- 同步设备。
- 调用 `BFS_TB_LB` 内核。
- 同步设备。
- 重置工作列表。
- 调用 `check_cuda_kernel` 以检查任何CUDA错误。
- 从共享内存中读取结果，更新 `active_vertices`，`work_items` 和 `active_edges`。

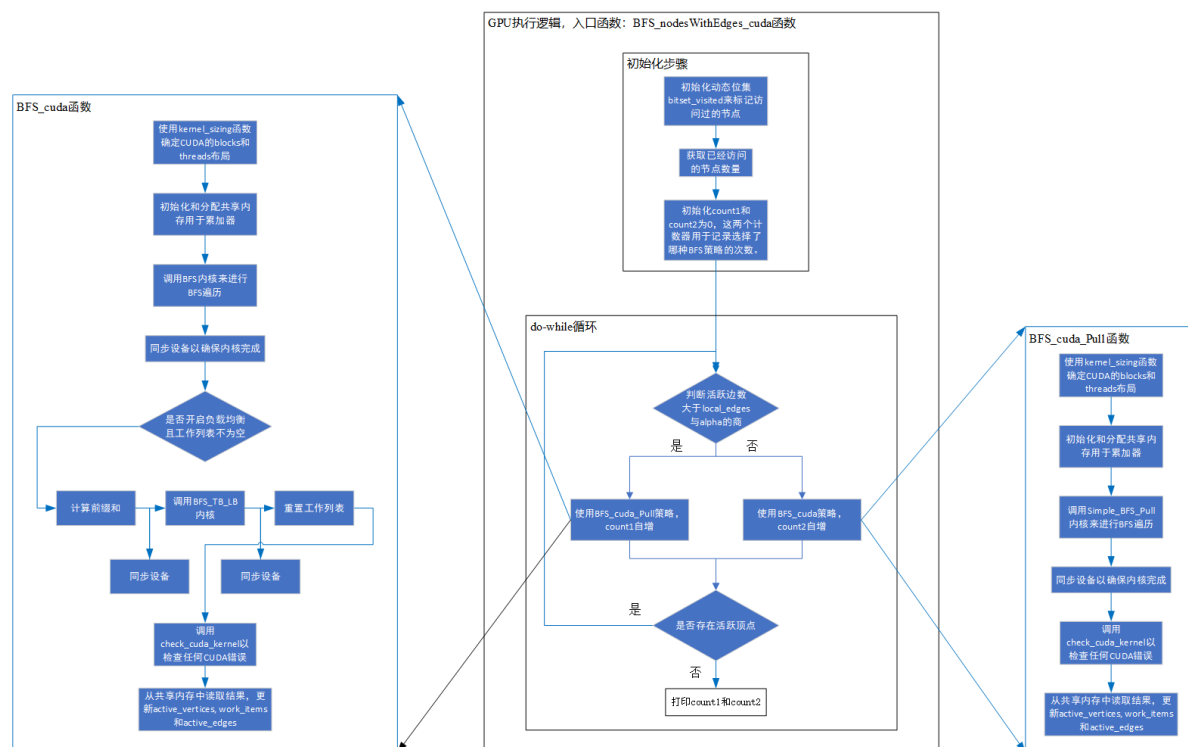
## 3.1.3 BFS\_cuda\_Pull函数

### BFS\_cuda\_Pull函数流程:

- 使用 `kernel_sizing` 函数确定CUDA的blocks和threads布局。
- 初始化和分配共享内存用于累加器，这些累加器是 `active_vertices`，`work_items` 和 `active_edges`。
- 调用 `Simple_BFS_Pull` 内核来进行BFS遍历。
- 同步设备以确保内核完成。

- 调用 `check_cuda_kernel` 以检查任何CUDA错误。
- 从共享内存中读取结果，更新 `active_vertices`, `work_items` 和 `active_edges`。

## 3.2 GPU端BFS流程图



## 3.3 BFS-GPU伪代码

```

void BFS_nodesWithEdges_cuda() {
    DynamicBitset bitset_visited = initialize_and_reset();
    unsigned active_edges = Get_Act_Num();

    unsigned temp_active_vertices = 0;
    unsigned count1 = 0;
    unsigned count2 = 0;

    do {
        temp_active_vertices = 0;
        unsigned temp_work_items = 0;

        if (active_edges > threshold) {
            count1++;
            BFS_cuda_Pull(..., bitset_visited);
        } else {
            count2++;
            BFS_cuda(..., bitset_visited, active_edges);
        }

        work_items += temp_work_items;
        active_vertices += temp_active_vertices;
    } while (temp_active_vertices > 0);

    print(count1, count2);
}
  
```

```

}

void BFS_cuda(DynamicBitset& bitset_visited, unsigned& active_edges) {
    dim3 blocks, threads = kernel_sizing();
    // Initialize accumulators and shared memory
    ...

    BFS<<<blocks, threads>>>(...);
    cudaDeviceSynchronize();

    if (load_balancing_enabled && num_items != 0) {
        compute_prefix_sum();
        cudaDeviceSynchronize();
        BFS_TB_LB<<<blocks, threads>>>(...);
        cudaDeviceSynchronize();
        reset_thread_work();
    }

    check_cuda_kernel();
    // Read and update results from shared memory
    ...
}

void BFS_cuda_Pull(DynamicBitset& bitset_visited) {
    dim3 blocks, threads = kernel_sizing();
    // Initialize accumulators and shared memory
    ...

    Simple_BFS_Pull<<<blocks, threads>>>(...);
    cudaDeviceSynchronize();

    check_cuda_kernel();
    // Read and update results from shared memory
    ...
}

```