# **Project 2**

说明:本次实验的优化器是基于opentuner进行扩展,直接在opentuner的源码中进行的修改,主要是添加了autotuner.py以及在opentuner/search/中实现了两种算法,此外有涉及到driver.pymanipulator.py等的修改和添加。

代码在hw2

# 利用opentuner进行参数比较并测试

# 代码实现

```
def manipulator(self):
    """

Define the search space by creating a
    ConfigurationManipulator
    """

manipulator = ConfigurationManipulator()
# manipulator.add_parameter(
# IntegerParameter('blockSize', 8,16))
manipulator.add_parameter(
    IntegerParameter('opt_level', 0,3))
manipulator.add_parameter(
    EnumParameter('blockSize',['8','16','32','64','128'])
)
return manipulator
```

设置需要比较的optimize level 0到3中的整数,设置block size,为['8','16','32','64','128']

```
def run(self, desired_result, input, limit):
    """
    Compile and run a given configuration then
    return performance
    """
    cfg = desired_result.configuration.data

gcc_cmd = 'g++ Matrix_Multiplication.cpp '
    gcc_cmd += '-DBLOCK_SIZE='+ str(cfg['blockSize'])
    gcc_cmd += ' -O{0}'.format(cfg['opt_level'])
    gcc_cmd += ' -o ./tmp.bin'

compile_result = self.call_program(gcc_cmd)
    # assert compile_result['returncode'] == 0

run_cmd = './tmp.bin'
```

```
run_result = self.call_program(run_cmd)
# assert run_result['returncode'] == 0
return Result(time=run_result['time'])
```

使用opentuner测试Matrix\_Multiplication.cpp最优的optimize level和blocksize组合

## 测试结果

```
(opentuner) wangwenqingdeMacBook-Pro:hw2 wangwenqing$ python autotuner.py --no-dups --stop-al
fter=30
[    2s] WARNING opentuner.search.driver: Result callback 4614 (requestor=DifferentialEvolu
tionAlt) pending for 1 generations 1 results available
[    7s]    INFO opentuner.search.metatechniques: AUCBanditMetaTechniqueA: [('DifferentialE
volutionAlt', 482), ('UniformGreedyMutation', 9), ('NormalGreedyMutation', 8), ('RandomNelde
rMead', 2)]
[    28s]    INFO opentuner.search.metatechniques: AUCBanditMetaTechniqueA: [('DifferentialE
volutionAlt', 493), ('NormalGreedyMutation', 4), ('UniformGreedyMutation', 4)]
[    35s]    INFO opentuner.search.metatechniques: AUCBanditMetaTechniqueA: [('DifferentialE
volutionAlt', 493), ('NormalGreedyMutation', 4), ('UniformGreedyMutation', 4)]

Optimal block size written to mmm_final_config.json: {'opt_level': 3, 'blockSize': '32'}
(opentuner) wangwenqingdeMacBook-Pro:hw2 wangwenqing$
```

# 两种搜索算法的实现和结果比较

## 一、搜索算法设置

在opentuner文件夹中的opentuner/search/technique.py中看到如下代码

所以先运行-lt查看可以使用的搜索算法,结果如下

```
(opentuner) wangwenqingdeMacBook-Pro:hw2 wangwenqing$ python autotuner.py --no-dups --stop-a
fter=30 -lt
PureRandom
ga-0X3
ga-0X1
ga-PX
ga-CX
ga-PMX
ga-base
UniformGreedyMutation05
UniformGreedyMutation10
UniformGreedyMutation20
NormalGreedyMutation05
NormalGreedyMutation10
NormalGreedyMutation20
DifferentialEvolution
DifferentialEvolutionAlt
DifferentialEvolution_20_100
RandomNelderMead
RegularNelderMead
RightNelderMead
MultiNelderMead
RandomTorczon
RegularTorczon
RightTorczon
```

例如我们尝试使用AUCBanditMetaTechniqueA进行搜索,其实现见 opentuner/search/bandittechniques.py(<a href="https://github.com/jansel/opentuner/blob/2d23d76a9a15">https://github.com/jansel/opentuner/blob/2d23d76a9a15</a> eb953e405c3263aa74ce9b8adbd2/opentuner/search/bandittechniques.py)

#### 搜索结果如下

```
[(opentuner) wangwenqingdeMacBook-Pro:hw2 wangwenqing$ python autotuner.py --no-dups --stop-al
fter=30 --technique=AUCBanditMetaTechniqueA --display-frequency=1 --test-limit=100
[ 2s] INFO opentuner.search.plugin.DisplayPlugin: tests=10, best {'opt_level': 2, 'bl
ockSize': '16'}, cost time=0.0059, found by DifferentialEvolutionAlt
[ 2s] INFO opentuner.search.plugin.DisplayPlugin: tests=17, best {'opt_level': 3, 'bl
ockSize': '128'}, cost time=0.0058, found by NormalGreedyMutation
Optimal block size written to mmm_final_config.json: {'opt_level': 3, 'blockSize': '128'}
(opentuner) wangwenqingdeMacBook-Pro:hw2 wangwenqing$
```

可以看到很快就搜索到了最优的组合,效果不错

## 二、Grid search

## 1.实现过程

主要实现在main\_generator()函数中,main\_generator() 是 SequentialSearchTechnique 模型的核心函数。

#### 几个主要的对象:

Objective:(在 opentuner/opentuner/search/objective.py 中定义)用于使用用户定义的质量指标来比较配置。 它通常是 MinimizeTime() 的一个实例,它只查看结果对象所用时间。

Driver:(在 opentuner/opentuner/search/driver.py 中定义)用于与结果数据库交互。 它可用于查询 此技术和其他技术请求的配置的结果。 Manipulator:(在 opentuner/opentuner/search/manipulator.py 中定义)允许该技术进行更改和检查配置。 从概念上讲,它是一个参数对象列表,这些对象要么是primitive,并且具有诸如 set\_value / get\_value / legal\_range 之类的功能,要么具有一组将更改底层配置的不透明操纵器函数的复杂功能。这里我们用到的是primitive这块的功能

#### 定义搜索起点

同时设置当前的最优为搜索起点,通过vield使生效

```
inital={'opt_level':0,'blockSize':8}
# start at a random position
center = driver.get_configuration(inital)
yield center
# print("center type", type(center))
best=center
yield best
```

#### 定义搜索过程

过程主要为如果当前的blocksize没有到最大的128,则进行blocksize翻倍,opt\_level不变。如果blocksize达到128,则blocksize设为最小的8,并将opt\_level加1。如果blocksize为128,opt\_level为3,均为最大值则记录当前点并推出循环。

注意int str的一些转换

```
while True:
  points = list()
  for param in manipulator.parameters(center.data):
    if param.is_primitive():
      print('center',center.data)
      if int(center.data['blockSize'])<128:</pre>
        next cfg=manipulator.copy(center.data)
        blocksize_next=int(next_cfg['blockSize'])*2
        next_cfg['blockSize']=str(blocksize_next)
        unit_value = param.get_unit_value(next_cfg)
        next_cfg=driver.get_configuration(next_cfg)
        yield next cfg
        points.append(next cfg)
      elif int(center.data['opt_level'])<3:</pre>
        go_cfg=manipulator.copy(center.data)
        opt level next=int(go cfg['opt level'])+1
        go_cfg['opt_level']=opt_level_next
        go_cfg['blockSize']=str(8)
        go_cfg=driver.get_configuration(go_cfg)
        yield go cfg
        points.append(go_cfg)
      else:
        points.append(center)
        sys.exit()
```

#### 更新center和best值

对所有记录的point值调用objective中的compare进行排序,并更新center以及当前的best

```
points.sort(key=cmp_to_key(objective.compare))
center=points[0]
if objective.lt(points[0], best):
   best = points[0]
```

#### 注册当前搜索算法

在全局列表中注册当前搜索算法,以允许使用 --technique=GridSearch 命令行标志选择它。

```
technique.register(GridSearch())
```

#### 2.运行命令

python autotuner.py --no-dups --stop-after=30 --technique=GridSearch --display-frequency=1

#### 3.运行结果

打印出所有搜索到的组合,并按照时间1s间隔打印最好的组合

```
(opentuner) wangwenqingdeMacBook-Pro:hw2 wangwenqing$ python autotuner.py --no-dups --stop-a
fter=30 --technique=GridSearch --display-frequency=1
center {'opt_level': 0, 'blockSize': 8}
center {'opt_level': 0, 'blockSize': '16'}
center {'opt_level': 0, 'blockSize': '32'}
center {'opt_level': 0, 'blockSize': '64'}
center {'opt_level': 0, 'blockSize': '128'}
center {'opt_level': 1, 'blockSize': '8'}
center {'opt_level': 1, 'blockSize': '16'}
center {'opt_level': 1, 'blockSize': '32'}
center {'opt_level': 1, 'blockSize': '64'}
center {'opt_level': 1, 'blockSize': '128'}
center {'opt_level': 2, 'blockSize': '8'}
center {'opt_level': 2, 'blockSize': '16'}
center {'opt_level': 2, 'blockSize': '32'}
center {'opt_level': 2, 'blockSize': '64'
center {'opt_level': 2, 'blockSize': '128'}
center {'opt_level': 3, 'blockSize': '8'}
center {'opt_level': 3, 'blockSize': '16'}
center {'opt_level': 3, 'blockSize': '32'}
              INFO opentuner.search.plugin.DisplayPlugin: tests=19, best {'opt_level': 0, 'bl
ockSize': '32'}, cost time=0.0057, found by GridSearch
```

#### 4.分析不同组合耗时不同的原因

```
{'opt_level': 0, 'blockSize': '16'}, cost time=0.0063, found by GridSearch
{'opt_level': 1, 'blockSize': '8'}, cost time=0.0058, found by GridSearch
{'opt_level': 1, 'blockSize': '32'}, cost time=0.0059, found by GridSearch
```

```
{'opt_level': 1, 'blockSize': '128'}, cost time=0.0060, found by GridSearch
```

{'opt\_level': 2, 'blockSize': '16'}, cost time=0.0057, found by GridSearch

```
{'opt_level': 2, 'blockSize': '64'}, cost time=0.0059, found by GridSearch
```

{'opt\_level': 3, 'blockSize': '16'}, cost time=0.0059, found by GridSearch

可以看到不同的组合性能存在差异,尝试分析其原因为

当分块过大时,数据无法充分利用缓存或寄存器空间进行重用,就有可能被置换出去,从而导致缓存未命中的情况频繁发生;当分块过小时,可能会造成较大的调度成本,无法充分发挥分块带来的优势,最优和最差的分块大小可能导致性能相差数倍.

O0不做优化。O1对程序做部分编译优化。当设置O2选项时,编译器并不进行循环打开loop unrolling 以及函数内联。与O1比较而言,O2优化增加了编译时间的基础上,提高了生成代码的执行效率。 O3在 O2的基础上进一步优化。

当blocksize未达到最优(不大不小)时,优化等级对于程序性能的影响可能并不明显。

# 三、自主实现的搜索算法 pattern search

### 1.实现过程

实现一个不包含并发的pattern search。

初始步长设置为0.2。由于这里对所有的点进行了归一化处理。

使用 opentuner.manipulator.PrimitiveParameter 对象,其主要的功能函数有 set\_value, get\_value, and legal\_range 等.

在get\_unit\_value中获取一个已经归一化的值。set\_unit\_value中会首先assert值是否在0到1之间,并置 一个归一化后的值。相关实现在manipulator.py中。

进行向上或者向下的搜索。首先复制 center.data 以获得一个可变对象来创建我们的新的 configuration。使用参数改变 down\_cfg ,在 param 的值上减去 step\_size 。

和以前一样,driver.get\_configuration 将原始可变配置转换为不可变opentuner.resultdb.models.Configuration 数据库记录。

```
for param in manipulator.parameters(center.data):
    if param.is_primitive():
        unit_value = param.get_unit_value(center.data)

    if unit_value > 0.0:
        down_cfg = manipulator.copy(center.data)
        param.set_unit_value(down_cfg, max(0.0, unit_value - step_size))
        down_cfg = driver.get_configuration(down_cfg)
        yield down_cfg
        points.append(down_cfg)

if unit_value < 1.0:</pre>
```

```
up_cfg = manipulator.copy(center.data)
param.set_unit_value(up_cfg, min(1.0, unit_value + step_size))
up_cfg = driver.get_configuration(up_cfg)
yield up_cfg
points.append(up_cfg)
```

使用objective的compare和lt来决定是否移动到新加入的点继续搜索。如果新加入的点和之前的点相比,不是最优,则将步长减半

```
points.sort(key=cmp_to_key(objective.compare))
if objective.lt(points[0], center):
   center = points[0]
else:
   step_size /= 2.0
```

## 2.运行命令

```
python autotuner.py --no-dups --stop-after=30 --technique=BasicPatternSearch -
-display-frequency=1 --test-limit=100
```

#### 3.运行结果

搜索中

```
[ 2s] INFO opentuner.search.plugin.DisplayPlugin: tests=1, best {'opt_level': 3, 'blo ckSize': '64'}, cost time=0.0070, found by BasicPatternSearch
```

```
[ 3s] INFO opentuner.search.plugin.DisplayPlugin: tests=2, best {'opt_level': 0, 'blo ckSize': '128'}, cost time=0.0063, found by BasicPatternSearch
```

```
[ 5s] INFO opentuner.search.plugin.DisplayPlugin: tests=3, best {'opt_level': 2, 'blo ckSize': '8'}, cost time=0.0061, found by BasicPatternSearch
```

```
[ 6s] INFO opentuner.search.plugin.DisplayPlugin: tests=8, best {'opt_level': 0, 'blo ckSize': '128'}, cost time=0.0058, found by BasicPatternSearch
```

```
[ 31s] INFO opentuner.search.plugin.DisplayPlugin: tests=12, best {'opt_level': 0, 'bl ockSize': '32'}, cost time=0.0057, found by BasicPatternSearch [ 31s] INFO opentuner.search.plugin.DisplayPlugin: tests=12, best {'opt_level': 0, 'bl ockSize': '32'}, cost time=0.0057, found by BasicPatternSearch Optimal block size written to mmm_final_config.json: {'opt_level': 0, 'blockSize': '32'} (opentuner) wangwenqingdeMacBook-Pro:hw2 wangwenqing$
```

#### 四、两种算法的优劣

Grid search

是一种暴力搜索的方法。

优:穷尽所有组合,总能在一定时间中找到最优的组合。在总组合数较少时搜索速度较快

劣:对于组合总数更多的情况,可能grid search的搜索效果就并不是特别理想。

### pattern search

优:可以首先确定大致最优的所在位置,然后再通过缩小步长精确搜索,适用总组合数较多的情况

劣: 虽然算法是收敛的,但是对于组合总数较少的情况,搜索效率可能会略低于grid search

# reference

https://opentuner.org/tutorial/

https://towardsdatascience.com/grid-search-in-python-from-scratch-hyperparameter-tuning-3cca 8443727b