

# Heuristiken für effiziente Operatorplatzierung in verteilten Stream-Verarbeitungssystemen

Cedric Sillaber

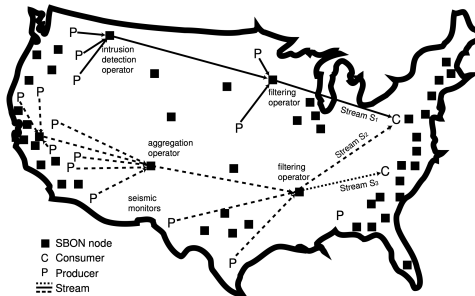
June 2024

# Motivation

- Verteilte Stream-Verarbeitungssysteme bestehen aus etlichen physischen Rechnern.
- Welcher Rechner führt welche Operationen aus?
  - Berechnung optimaler Operatorplatzierung ist NP-schwer!  
→ Approximierung durch bekannte Heuristiken
- Ziel: Latenz, Netzwerkauslastung, Verfügbarkeit, etc. optimieren

# Was ist ein Operator?

- Verarbeitungseinheit in einem Stream-Verarbeitungssystem
- Beispiele: Filter, Aggregatoren, Joins



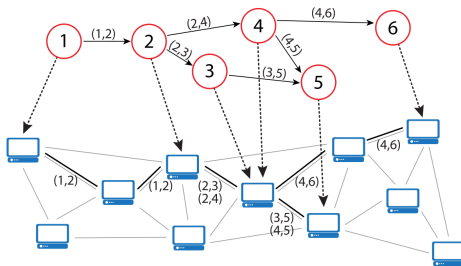
Quelle: P. Pietzuch et al., Network-aware operator placement for stream-processing systems.

# Formale Definition von Streamverarbeitungssystemen

- Zwei Modelle, definiert durch gerichtete gewichtete Graphen  $G = (V, E)$
- *Datenstrom-Modell* beschreibt den Fluss von Datenströmen
  - Was sind Quellen, was sind Senken? Wohin fließen Daten?
  - Wo sollte sortiert, gefiltert, gejoint werden?
  - Dargestellt mit  $G_{svs} = (V_{svs}, E_{svs})$
- *Ressourcen-Modell* beschreibt physische Rechner und deren Verknüpfungen
  - dargestellt mit  $G_{res} = (V_{res}, E_{res})$

# Problem der Operatorplatzierung

- Mapping zwischen *Datenstrom-* und *Ressourcen-Modell* ( $G_{sus}$  und  $G_{res}$ )
- Möglichst effizient - Minimierung von Quality of Service Attributen



Quelle: Matteo Nardelli et al., Efficient Operator Placement for Distributed Data Stream Processing Applications

# Formale Definition des OPPs

- Formal definiert mit:

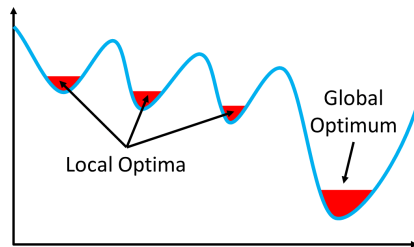
$$\begin{aligned} & \arg \min_x F(x) \\ & \sum_{i \in V_{svs}} C_i x_{i,u} < C_u \quad \forall u \in V_{res} \\ & \sum_{u \in V_{res}^i} x_{i,u} = 1 \quad \forall i \in V_{dsp} \\ & x_{i,u} \in \{0, 1\} \quad \forall i \in V_{svs}, u \in V_{res}^i \end{aligned}$$

Zu minimierende Funktion  $F$ :

$$F(x) = w_r \frac{R(x) - R_{min}}{R_{max} - R_{min}} + w_a \frac{\log A_{max} - \log A(x)}{\log A_{max} - \log A_{min}} + w_z \frac{Z(x) - Z_{min}}{Z_{max} - Z_{min}}$$

# Heuristiken - Greedy First-Fit

- Näherungsverfahren zur Lösung von Optimierungsproblemen
- **Greedy First-Fit:**
  - Physische Ressourcen basierend auf Straffunktion sortiert (*greedy*)
  - Erster passender Rechner nimmt Operator auf (*first-fit*)
  - Vorteile: Einfachheit, schnelle Berechnungen
  - Nachteile: Kann in lokalen Optima steckenbleiben



Quelle: <https://www.allaboutlean.com/polca-pros-and-cons/local-global-optimum/>

# Heuristiken - Lokale Suche

- Erweiterung von Greedy First-Fit
- Ziel: Verbesserung der initialen Lösung
  - Verschiebung von Operatoren zwischen Rechnern zur Optimierung
  - Vermeidung von lokalen Optima
- Vorteil: Bessere Lösung als Greedy First-Fit allein
- Nachteil: Höherer Berechnungsaufwand

---

**Algorithm 4.** Local Search

---

```
1: function LOCALSEARCH( $G_{dsp}, G_{res}$ )
2:   Input:  $G_{dsp}$ , DSP application graph
3:   Input:  $G_{res}$ , computing resource graph
4:    $P \leftarrow$  resources hosting the pinned operators of  $G_{dsp}$ 
5:    $L \leftarrow$  resources of  $G_{res}$  sorted by the cumulative
6:     link penalty with respect to nodes in  $P$ 
7:    $S \leftarrow$  solve GREEDYFIRST-FIT( $G_{dsp}, L$ )
8:   do ▷ local search
9:      $F \leftarrow$  value of the objective function for  $S$ 
10:     $S \leftarrow$  improve  $S$  by co-locating operators
11:     $S \leftarrow$  improve  $S$  by swapping resources
12:     $S \leftarrow$  improve  $S$  by relocating a single operator
13:     $F' \leftarrow$  value of the objective function for  $S$ 
14:    while  $F' < F$  ▷ placement solution is improved
15:      return  $S$ 
16: end function
```

---



# Heuristiken - Tabu Suche

- Aufbauend auf Greedy und Lokaler Suche: *Tabu Suche*
  - Vorteile: Noch bessere Lösung
  - Nachteil: Noch höherer Berechnungsaufwand

# Experimentelle Ergebnisse

- Vergleich der Heuristiken Greedy First-Fit, Lokaler Suche und Tabu Suche
- Metriken: Antwortzeit, Netzwerklatenz und Verfügbarkeit
- Vergleich von Laufzeit und Beschleunigungsfaktor für zwei Topologien

# Vergleich der Heuristiken

Methode		DA	RA
ODP	LZ	0.1	915.2
	LZ	0.8	32193.9
Greedy First-Fit	BF	454.40	$12 \cdot 10^6$
	QE	0%	5%
Greedy First-Fit (keine $\delta$ )	BF	454.40	$12 \cdot 10^6$
	QE	34%	24%
Lokale Suche	BF	0.68	353.07
	QE	0%	4%
Tabu Suche	BF	0.31	64.93
	QE	0%	4%

BF = Beschleunigungsfaktor, QE = Leistungseinbuße, LZ = Laufzeit

- Optimale Lösung benötigt 8h, Greedy First-Fit Bruchteil einer Sekunde.
- Kompromiss zwischen Qualität und Laufzeit

# Fazit

- Greedy First-Fit, Lokale- und Tabu Suche bieten effiziente Lösungen für das Operatorplatzierungsproblem.
  - Greedy First-Fit: schnelle, aber minderwertige Lösungen.
  - Lokale Suche und Tabu Suche: qualitativ besser, aber zeitintensiver.
- Alle Heuristiken zeigen deutliche Verkürzung der Laufzeit

# Zukunftsaussichten

- Entwicklung komplexerer Heuristiken zur besseren Approximation des OPP-Problems.
- Fokussierung auf zur Laufzeit anpassbare Heuristiken für dynamische Bedingungen.
- Analyse der Heuristiken für Real-Life Topologien.