Projeto 4: MPI

Filipe F. Borba

Insper

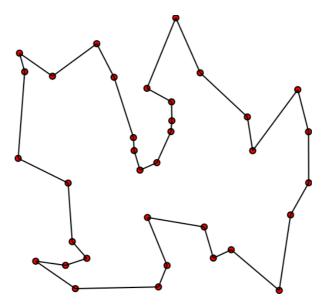
Super Computação, Prof. Igor Montagner

Introdução

O problema explorado nesse projeto é o algoritmo do Caixeiro Viajante. Este problema encontra-se na área de Otimização discreta, que estuda problemas de otimização baseados em uma sequência de escolhas e que a solução ótima só pode ser encontrada se enumerarmos todas as escolhas possíveis. Em outras palavras, só conseguimos achar a solução ótima se tivermos todas as soluções possíveis. Assim, não existem algoritmos mais eficientes de resolução, pois todos tem complexidade O(2^n) ou pior.

Ao realizar esse teste das sequências de escolhas em paralelo, podemos diminuir consideravelmente o consumo de tempo do programa, o que é bastante interessante para a área de computação paralela. Contudo, conseguimos potencializar ainda mais essa solução ao utilizar uma GPU que supera a CPU nesses casos, pois possui centenas de threads disponíveis para realizar os cálculos. Mais que isso, se utilizarmos uma série de computadores com GPU que conversam entre si via MPI, a performance escala exponencialmente.

O problema do Caixeiro Viajante é o seguinte:



Um vendedor possui uma lista de empresas que ele deverá visitar em um certo dia. Não existe uma ordem fixa: desde que todos sejam visitados seu objetivo do dia está cumprido. Interessado em passar o maior tempo possível nos clientes ele precisa encontrar a sequência de visitas que resulta no menor caminho.

Para nosso projeto em específico, temos algumas simplificações:

- o nosso caixeiro usa Waze e já sabe qual é o caminho com a menor distância entre dois pontos;
- ele começa seu trajeto na empresa 0. Ou seja, basta ele encontrar um trajeto que passe por todas as outras e volte a empresa 0;

ele não pode passar duas vezes na mesma empresa. Ou seja, a saída é uma permutação de 0 . . . (N1)

Finalmente, os objetivos deste projeto são

- 1. implementar uma versão ingênua do 2-opt utilizando MPI.
- 2. implementar a enumeração exaustiva utilizando MPI.

De maneira mais avançada, também temos:

- 3. implementar a enumeração exaustiva com branch and bound utilizando MPI.
- 4. implementar a enumeração exaustiva com branch and bound utilizando MPI e GPU.
- ** Como descrito em https://github.com/Insper/supercomp/blob/master/projeto-02/enunciado.md (https://github.com/Insper/supercomp/blob/master/projeto-02/enunciado.md)

Organização do Projeto

O projeto foi realizado utilizando a linguagem C++ e o Boost MPI, juntamente com 3 máquinas t3.micro da AWS sem GPU. Temos, então, alguns arquivos diferentes.

- Arquivo 2opt sol.cpp, que gera 10.000 soluções aleatórias, mas as otimiza utilizando a busca local 2-opt.
- Arquivo mpi-sol.cpp, que realiza a enumeração exaustiva com MPI.

Além disso, o projeto possui um CMakeLists.txt que possibilita a compilação dos executáveis. São eles:

- 2opt-spl (solução aleatória com otimização 2-opt)
- time-2opt sol (com print de tempo solução aleatória com otimização 2-opt)
- mpi-sol (solução de enumeração exaustiva)
- time-mpi-sol (com print de tempo solução de enumeração exaustiva)

OBS: os outros executáveis foram criados para que a saída devolvesse o tempo, mas o código neles é igual.

Para compilar todos os executáveis, basta usar os seguintes comandos na pasta raíz do projeto:

```
mkdir build; cd build; cmake ..; make
```

O comando make é responsável por compilar os executáveis. Após isso, para iniciar cada executável, basta utilizar o comando

```
mpiexec -n 3 ./nome_do_arquivo < ../tests/nome_da_entrada
dentro da pasta build .</pre>
```

Resultados

Comparação com Sequencial sem MPI

O projeto em MPI possui poucas diferenças em relação ao projeto sequencial local. Podemos comparar com uma lista de prós e contras.

Projeto MPI:

Vantagens:

- Ganho muito claro de desempenho por distribuir as tarefas entre várias máquinas.
- A complexidade de implementar o código em MPI sem passar mensagens não é tão grande.
- Escalabilidade imediata. (+ máquinas = + processamento!)

Desvantagens:

• Um código mais complexo (ex: branch and bound) pode ficar bem mais difícil de ser implementado.

Podemos então concluir que a implementação em MPI é bastante interessante, pois temos a solução ótima nesses casos. Contudo, ao adicionar mais complexidade ao código (Branch and Bound ou CUDA), pode ficar ainda mais difícil de implementar.

Vejamos como isso se comporta na prática:

In [1]:

```
%matplotlib inline
import os
import subprocess

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import pandas as pd
import re
```

In [2]:

```
# Pegar o nome dos arquivos de saída
output = sorted([n for n in os.listdir("./output/")])
output
```

Out[2]:

```
['time-2opt-sol-burma14',
  'time-2opt-sol-in10',
  'time-2opt-sol-ulysses16',
  'time-2opt-sol-ulysses22',
  'time-mpi-sol-burma14',
  'time-mpi-sol-in10',
  'time-tsp-seq-in10']
```

In [3]:

```
def print_file(file):
    with open("./output/" + file, 'r') as fin:
        print(f"-----{file}-----")
        print(fin.read())
```

In [4]:

```
for f in output:
    print_file(f)
-----time-2opt-sol-burma14-----
milisegundo(s).
30.87850 0
0 1 13 2 3 4 5 11 6 12 7 10 8 9
-----time-2opt-sol-in10-----
20
milisegundo(s).
6303.41552 0
0 9 5 2 1 7 8 3 4 6
-----time-2opt-sol-ulysses16-----
32
milisegundo(s).
74.75690 0
0 3 1 2 15 12 13 14 4 10 8 9 5 6 11 7
-----time-2opt-sol-ulysses22-----
62
milisegundo(s).
77.77761 0
0 16 2 1 3 17 21 7 15 20 19 18 9 8 10 4 5 6 14 13 12 11
-----time-mpi-sol-burma14-----
222300
milisegundo(s).
30.87850 1
0 9 8 10 7 12 6 11 5 4 3 2 13 1
-----time-mpi-sol-in10-----
22
milisegundo(s).
6303.41552 1
0 9 5 2 1 7 8 3 4 6
-----time-tsp-seq-in10-----
34
milisegundo(s).
6303.41552 1
0 9 5 2 1 7 8 3 4 6
```

Dado que o tsp-seq e o mpi-sol encontram a solução ótima e realizam a enumeração exaustiva, enquanto que o 2opt-sol realiza sorteios e tenta verificar o melhor custo, teremos diferenças grandes de desempenho e precisão de resultado.

Como pode-se observar com as saídas dos testes, para a entrada in10, todos as soluções encontraram o caminho ótimo, assim validando os algoritmos em MPI. Contudo, para o burma14, podemos verificar a escala da diferença de desempenho. Enquanto o mpi-sol demora 222300 ms, o 2opt-sol demora apenas 20 ms.

Enquanto o 2opt-sol encontra soluções não-ótimas em alguns ms para o ulysses16 e ulysses22, o mpi-sol demora tanto que seu custo-benefício acaba sendo ínfimo.

Vamos comparar com a solução 20pt em apenas 1 GPU após verificar a diferença dessas soluções.

Testes de Desempenho

Aqui estamos preocupados com a diferença de desempenho. O tempo foi medido a partir da biblioteca e o compilador mpicxx. Testaremos então o tempo de uma execução e a saída para as duas soluções (2opt e mpi). Para isso, existem alguns testes do TSPLIB já resolvidos que serão utilizados como base aqui. São eles:

- in10.txt (N = 10) // Pequeno
- burma14.txt (N = 14) // Médio
- ulysses16.txt (N = 16) // Grande
- ulysses22.txt (N = 22) // Muito Grande

Esses testes foram escolhidos pois já representam uma grande diferença de desempenho entre os executáveis.

In [5]:

```
def parse_output_file(file):
    with open("./output/" + file, 'r') as fin:
        output = fin.read().splitlines()
        input_file = file.split("-")[-1]
        executable = file.replace(f"-{input_file}", "")
        time = output[0]
        ms = output[1]
        best_cost = output[2][:-2]
        solution = output[3]
        return [executable, input_file, time, ms, best_cost, solution]
```

In [6]:

```
data = []
for f in output:
    data.append(parse_output_file(f))
```

In [7]:

Out[7]:

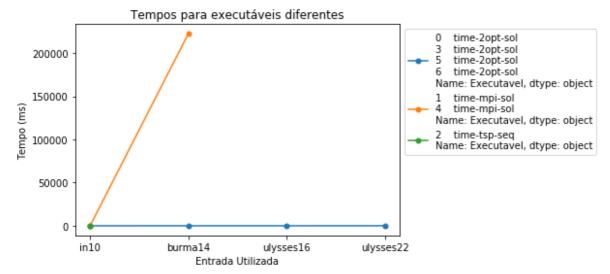
	Executavel	Entrada	Tempo	ms	Melhor Custo	Solucao
0	time-2opt- sol	in10	20.0	milisegundo(s).	6303.41552	0952178346
1	time-mpi- sol	in10	22.0	milisegundo(s).	6303.41552	0952178346
2	time-tsp- seq	in10	34.0	milisegundo(s).	6303.41552	0952178346
3	time-2opt- sol	burma14	25.0	milisegundo(s).	30.87850	0 1 13 2 3 4 5 11 6 12 7 10 8 9
4	time-mpi- sol	burma14	222300.0	milisegundo(s).	30.87850	0 9 8 10 7 12 6 11 5 4 3 2 13 1
5	time-2opt- sol	ulysses16	32.0	milisegundo(s).	74.75690	0 3 1 2 15 12 13 14 4 10 8 9 5 6 11 7
6	time-2opt- sol	ulysses22	62.0	milisegundo(s).	77.77761	0 16 2 1 3 17 21 7 15 20 19 18 9 8 10 4 5 6 14

Verificando o dataframe, podemos observas que o tempo do mpi com enumeração exaustiva é muito inferior. E isso piora ainda mais com a adição de poucos pontos.

In [8]:

```
groups = df.groupby("Executavel")

fig, ax = plt.subplots()
for name, group in groups:
    ax.plot(group["Entrada"], group["Tempo"], marker='o', linestyle='-', ms=5, labe
plt.title('Tempos para executáveis diferentes')
plt.ylabel('Tempo (ms)')
plt.xlabel('Entrada Utilizada')
plt.legend(loc='upper left', bbox_to_anchor=(1, 1))
plt.show()
```



Como podemos verificar no gráficos acima, o algoritmo 20pt-sol tem um desempenho quase constante, que não piora tanto quando aumentam a quantidade de pontos. Contudo, isso afeta diretamente a qualidade da solução.

Por sua vez, o tempo mpi-sol aumenta DRASTICAMENTE de 10 pontos para 14, porém ele continua encontrando a solução ótima. Isso mostra que para poucos pontos a solução de enumeração exaustiva ingênua é aceitável, porém para mais pontos acaba sendo inviável.

Ao utilizar otimizações como o Branch and Bound, o desempenho do algoritmo será muito melhor, porém ainda não será tão boa quanto a solução em GPU como visto no <u>projeto 3</u> (https://github.com/filipefborba/supercomp/blob/master/projeto-03/Filipe%20Borba%20-%20Projeto%203.jpynb).

A melhor opção dados todos os casos estudados seria utilizar GPU em conjunto com o MPI. Isso porque o desempenho da GPU é muito maior que soluções CPU. Nele, colocamos entradas de centenas de pontos e a qualidade do resultado é bastante aceitável, mesmo para o algoritmo 20pt.