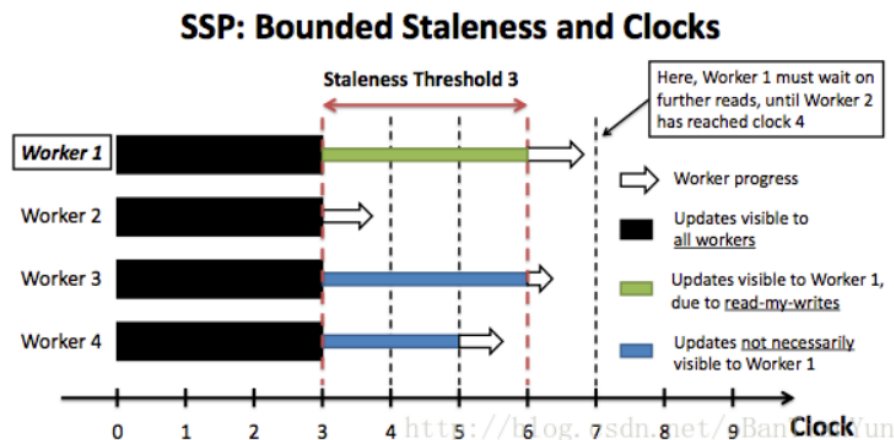


SSP模型



假设现在有 p 个workers(线程或进程), 需要在一个时钟(如一次迭代)去通过累加的方法去更新一个一致性参数如 $x \leftarrow x + u$, 每个worker有自己的时钟, 并在每次时钟结束时向服务器提交自己的更新, 但是每一个worker可能不会立马得到其他worker的更新数据, 这就是ssp模型的思想所在, 每一个worker查询参数服务器所得数据可能是“旧”的, 具体的给定一个用户自定义的时钟阈值 s , ssp模型需要保证以下条件成立:

- 快的worker和慢的worker时钟间隔是必须小于等于 s , 否则快的 worker 必须要停下来等待, 这里快的 worker 并不是停下来不做任何事, 而是去访问一次parameter server, 使本地更新到最新值, 这样做既满足时间窗口的条件, 又可以更新最新值, 减少噪音(图中worker 1在等worker 2);
- 当一个 worker在时钟 c 时读取parameter server中 x 时, 读到可能是旧值, 即本地 cache里面值, 而旧值中每个worker更新部分一定包含 $c-s-1$ 之前的 (图中黑色部分), 但也可能包含某些worker的 $c-s-1$ 之后的更新数据(图中蓝色部分);
- 每一个 worker每一次读 parameter server 时, 读到的参数更新部分一定包含自己的上一次提交的那一部分, 这就是所谓的“read-my-write”(图中绿色部分);
- 每一个 worker本地时钟是 s 整数倍时, 去读取一次 parameter server, 而不是访问本地 cache;
- 每一个 worker提交更新时会更新本地时钟(编程时需要自己调用Clock操作), 同时更新本地 cache 的值。

以上就是ssp模型基本条件, 简单的说, ssp模型要求快的worker一旦突破了用户给定的时间窗口就必须停下来去访问一次parameter server, 得到最新的参数, 这样慢的worker访问cache一定可以慢慢追上快的worker, 另一方面, 每一个worker得到parameter server的参数更新的部分的时间窗口一定包含 $[0, c-s-1]$, 可能包含的时间窗口 $[c-s, c+s-1]$, 这里可能有几种情况, 有可能是有些worker很快通过了下一个 s 整数倍, 去访问了一次parameter server, 也可能是出现了快的worker去等待慢的worker去访问了parameter server, 而时间 s 整数倍去访问parameter server是为了避免所有的worker一直都没有一个worker去突破时间窗口。