#### به نام خدا

#### محمدجواد ماهرالنقش – ٩٩١٠٥۶٩١

# گزارش پیاده سازی پروژه سیستم های بی درنگ

#### مقدمه

در این پروژه قصد داریم به کمک شبیه ساز iFogSim، چند الگوریتم زمانبندی را بر روی شبیه ساز iFogSim پیاده سازی کنیم

الگوریتم های AYC، SJF، FCFS و QLearning نیاز است تا در این شبیه ساز پیاده سازی شوند.

سپس این شبیه سازی به ازای تعداد مقادیر مختلف مربوط به VM و Task انجام شود.

### صورت يروژه

قسمت های آبی رنگ برای دو هفته آینده باید پیاده سازی شوند و قسمت سبز رنگ اهداف ما هستند که بر اساس آنها باید الگوریتم یاد گیری تقوتی یا فراابتکاری را پیاده سازی کنید. قسمت Output تماما در خود ifogsim وجود دارد در نتیجه نیازی به پیاده سازی نیست و صرفا با جستجو میتوانید از توابع موجود بهره ببرید.

توجه: الگوریتم های فراابتکاری قسمت مقایسه که در فاز دوم نیاز به پیادهسازی دارند برای آنها به شما رفرنس داده خواهد شد که از آن تا حدودی می توانید بهره ببرید.

تعداد تسک (cloudlet): <mark>{۱۰،۲۰،۳۰،۴۰،۵۰}</mark> و <mark>{۲۰۰،۴۰۰،۶۰۰،۸۰۰</mark>

تعداد ۷M: <mark>(۸٬۱۰۰</mark>۵۰٬۲۰۰<mark>)</mark> و (۲٬۵۰۸٬۱۰۰۸۵۰)

نمونه خروجی excel نیز برای تان در قالب فایل ارسال خواهد شد تا خروجی ها را مشابه آن ارسال کنید.

{task type: (soft real-time, periodic), task scheduling: [(q-learning, Advantage Actor-Critic (AYC)), (double q-learning)], Fault tolerance: (check pointing on jobs), resource allocation: (dynamic priority queue based on deadline), Outputs of first phase: (make span, completion time, wait time, response time, successful rate), Power: (-), Outputs of second phase: (CPU utilization, memory utilization, resource utilization, energy consumption), compare: (FCFS, SJF, Sarsa, Asynchronous Advantage Actor-Critic (ATC)), Objectives: (minimize the maximum (completion time, respose time))}

# ساختار کلی پروژه

```
Cloudsim-FCFS-SJF-RR-PSO
  > iars

✓ Image: Src

     A2C_Scheduler
          A2CDataCenterBroker

✓ Image: FCFS
          FCFS_Scheduler
          FCFSDatacenterBroker
     CustomVm
          QLearningDatacenterBroker
          QLearningScheduler

✓ D

SJF

          SJF Scheduler
          SJFDatacenterBroker

✓ □ utils
          Constants
          DatacenterCreator

    FaultToleranceManager

       G Main
> lada data
Documentations
> Matrices
```

ساختار کلی پروژه، مطابق با تصویری است که میبینید. یک فایل اصلی Main وجود دارد که الگوریتم ها را صدا زده و هر یک از ۴ الگوریتم در پوشه ای جداگانه پیاده سازی شده اند. سپس هر یک از این سیاست های پیاده سازی به ازای تعداد VM و تعداد Task های مختلف اجرا شده و نتایج خروجی در فایل هایی جداگانه ذخیره می شوند.

در ادامه به بررسی دقیق تر هر یک از توابع در پروژه می پردازیم.

- با توجه به یکسان یا مشابه بودن بسیاری از توابع، صرفا یکی از آنها به عنوان نمونه توضیح داده میشود.
- در نسخههای بعدی می توان نسبت به واحدسازی کدهای مشابه اقدام کرد، گرچه برخی از این توابع در همین نسخه نیز واحدسازی شدهاند.
- تقریبا همه توابع دارای چند خط کامنت و توضیحات کلی هستند که نام تابع، کار کرد تابع، ورودی (ها) و خروجی (های) تابع را نشان می دهد.

### بررسی پیادهسازی

در ادامه به بررسی توایع و کدهای پیادهسازی شده می پر دازیم .

### • تابع main در کلاس

همانطور که در تصویر پایین میبینید، به ازای تعداد VM ها و Task های خواسته شده، هر بار do\_everything صدا زده شده است. مجموعا ۱۰\*۸=۸۰ بار این تابع صدا زده می شود.

```
// Author: Mohammad Javad Maheronnaghsh
// CloudSim and IFogSim
// Setup Java SDK version 16
// Last Update: July 1st
// Associated with Sharif University of Technology
// Professors: Dr. Mohsen Anasari, Dr.Sepideh Safari
// Supervisors: Abolfazl Younesi, Elyas Oustad

public class Main {
    public static void main(String[] args) {
        int[] tasks = {10, 20, 30, 40, 50, 200, 400, 600, 800, 1000};
        int[] datacenters = {2, 5, 8, 10, 50, 100, 150, 200};

    // Iterate over all possible number of task_n and datacenter_n
    for (int task : tasks) {
        do_everything(args);

        Constants.NO_OF_TASKS = task;
        for (int datacenter : datacenters) {
            Constants.NO_OF_DATA_CENTERS = datacenter;
            do_everything(args);
        }
}
```

### • تابع do\_everything در کلاس •

همانطور که در تصویر پایین میبینیم، ابتدا به ازای ابرپارامترهای فعلی (تعداد datacenter ها و تعداد cloudlet ها)، پوشه ای با همین نام ایجاد میکنیم . سپس GenerateMatrices را صدا زده تا دو فایل مربوط به commMatrix و execMatrix را ایجاد کند (هر یک از این ماتریس ها در پوشه ای متناسب با ابرپارامترها ذخیره میشود).

سپس ۴ الگوریتم زمانبندی بر روی اینها اجرا میشوند، و هر بار پس از اجرای الگوریتم ها، در پوشه ای متناسب با ابرپارامترهای فعلی، خروجی ها و ریزالت ها ذخیره میشوند،

#### • تابع save\_outputs در کلاس •

وظیفه این تابع، ذخیره خروجی های خواسته شده در فایل های CSV متناظر است.

#### • تابع calcMakespan در کلاس •

وظیفه این تابع، محاسبه مقدار عددی پارامتر makespan بوده که از مواردی است که باید در خروجی ظاهر شوند.

```
/*
Function Name:
    calcMakespan
Functionality:
    calculates the makespan of a set of cloudlets executed on different data centers.
    The makespan is a metric that represents the total time taken to complete all the cloudlets in the simulation.
input(s):
    List<Cloudlet> list: the list of all tasks (cloudlets)
    double[][] execMatrix: execution time of cloudlets on different data centers.
    double[][] commMatrix: communication cost between different cloudlets and data centers
    output(s):
    double makespan: the makespan of the cloudlets on the datacenters (that is a float number)
*/
private static double calcMakespan(List<Cloudlet> list, double[][] execMatrix, double[][] commMatrix) {
    double makespan = 0;
    double[] doworkingTime = new double[Constants.NO_OF_DATA_CENTERS];

    for (int i = 0; i < Constants.NO_OF_TASKS; i++) {
        int dcId = list.get(i).getVmId() % Constants.NO_OF_DATA_CENTERS;
        if (dcWorkingTime[dcId] != 0) --dcWorkingTime[dcId];
        doworkingTime[dcId] != 0) --dcWorkingTime[dcId];
        makespan = Math.max(makespan, dcWorkingTime[dcId]);
    }
    return makespan;
}</pre>
```

### • تابع main در کلاس main در کا

در اینجا پیاده سازی تابع اصلی مربوط به زمانبند A۲C را مشاهده میکنیم .

### • تابع createVM

وظیفه این تابع، ایجاد ماشین های مجازی است. به عنوان پارامتر ورودی؛ تعداد ماشین های مجازی ای که باید تولید کند را گرفته و لیست ماشین های مجازی تولید شده را برمیگرداند.

### createCloudlet تابع

وظیفه این تابع، ایجاد cloudlet یا همان تسک، به تعدادی است که در پارامتر ورودی میگیرد.

### • سایر توابع پایه در کلاس های Scheduler

اینجا نیز ۴ تابع پایه که در همه کلاس های Scheduler استفاده شده اند را میبینید. تابع اول، Broker مربوطه را ایجاد میکند، تابع دوم، لیست cloudlet ها را برمیگر داند. تابع سوم و چهارم نیز ماتریس هایی که از کلاس GenerateMatrices ایجاد شده اند را برمیگر داند.

• توجه: در بهروزرسانی های بعدی، میتوان دو تابع آخر را حذف کرد و آنها را از کلاس GenerateMatrices دریافت کرد.

```
/*
Function Name:
    createBroker
Functionality:
    create DataCenter Broker related to this scheduler
input(s):
    String name: name of the broker (arbitrary; it is not important that much)
output(s):
    A2CDataCenterBroker: a datacenter broker object
*/
private static A2CDataCenterBroker createBroker(String name) throws Exception {
    return new A2CDataCenterBroker(name, actorLearningRate: 0.1, criticLearningRate: 0.1, discountFactor: 0.1);
}

public static List<Cloudlet> getList() { return A2C_Scheduler.resultList; }

public static double[][] getExecMatrix() { return A2C_Scheduler.execMatrix; }

public static double[][] getCommMatrix() { return A2C_Scheduler.commMatrix; }
```

### • تابع processCloudletReturn در کلاس های processCloudletReturn

این توابع وظیفه override کردن این تابع از کلاس پدر DatacenterBroker را دارند . ابتدا cloudlet را به getCloudletReceivedList امن توابع وظیفه کرده و سپس پردازش های مربوط به این الگوریتم را بر روی آن انجام میدهد .

```
/*
Function Name:
    processCloudletReturn
Functionality:
    Submit the cloudlet for execution on the selected VM
input(s):
    simEvent ev:
    output(s):
    void:it does not have output, rather it has to submit cloudlets (tasks)
*/
(@override
protected void processCloudletReturn(SimEvent ev) {
    Cloudlet cloudlet = (Cloudlet) ev.getData();
    getCloudletReceivedList().add(cloudlet);
    Log.printLine(CloudSim.olock() + ": " + getName() + ": Cloudlet " + cloudlet.getCloudletId() + " received");
    cloudletSubmitted++;

int vmId = cloudlet.getVmId();
    // wm = getVmist().stream().filter(v -> v.getId() == vmId().findFirst().orElse( ether null);
    // if the cloudlet (task) is executed, we should not enter it again)
if (vm != null && Icloudlet.isFinished()) {
    double reward = calculateReward(cloudlet);
    double(] state = calculateState(vm, cloudlet);

    // Update the actor and critic models
    updateModels(state, reward);

    // Select an action (using the actor model)
    int selectedWmId = selectAction(vm, state);
    cloudlet.setVmId(selectedVmId);

    // Submit the cloudlet for execution on the selected VM
    sendNow(getVmsToDatacentersMap().get(vm.getId()), CloudSimTags.CLOUDLET_SUBMIT, cloudlet);
}
```

#### • توضیحات مربوط به A۲C

به طور کلی هر استیت به کمک ۳ معیار مشخص میشوند:

- ۱. مقدار mips مربوط به vm
  - ۲. زمان اجرای cloudlet
  - ۳. اندازه فایل cloudlet

البته اين فيچرها ميتوانند كم و زياد شوند و در صورت تمايل ميتوانيم آنها را در تابع calculateState تغيير دهيم.

همچنین نیاز به تعیین پاداش یا همان reward داریم که به صورت  $\frac{1}{execTime}$  تعیین شده است. البته میتوانیم این تابع پاداش را به صورت های دیگری نیز تغییر دهیم و عوامل دیگری را نیز در نظر بگیریم (تغییرات لازم در تابع calculateReward میتوانند انجام شوند).

اکشن ها نیز به صورت vmId تعریف شده اند، یعنی اکشن وقتی x باشد یعنی vm شماره x را به این cloudlet اختصاص دهیم.

همچنین در A۲C باید دومدل actor و critic داشته باشیم که میتوانند به صورت های مختلفی مثل Q-Table ،hashmap و ArC محدد میتوانند به صورت های مختلفی مثل criticModel و actorModel با شند. میتوانیم مدل های دیگری از آنها را نیز برای پروژه های مشابه تست کنیم (برای این کار، باید همه جاهایی که از criticModel یا lactorModel استفاده شده را به روزرسانی کنیم.

در تابع updateModels، در بخشی نیاز داریم که مقدار ارزش استیت بعدی را تخمین بزنیم، با توجه به اینکه نمیدانیم استیت بعدی چیست، به ازای تمام استیت های بعدی ممکن، میانگین میگیریم، این سیاست را نیز میتوان در این تابع (در صورت نیاز) تغییر داد.

### • توضيحات مربوط به Q-Learning

پیاده سازی مطابق با الگوریتم مرسوم Q-Learning است. استیت های ما بر ابر با تسک های ما میشوند و اکشن های ما نیز تسک های بعدی میشوند. رد صورت تمایل میتوانیم اکشن ها و استیت ها را با تغییر کلاس broker مربوط به آن تغییر دهیم.

#### • توضیحات مربوط به Fault Tolerance و Check Pointing

در تصویر پایین، پیاده سازی کلی مربوط به آن را میبینید که سعی شده کلیت CheckPointing پیاده سازی شود.

البته این صرفایک ProtoTypeاولیه است و از آن در کد استفاده نشده است و نیاز به تکمیل دارد.

```
/ CloudSim and IFogSim
 / Setup Java SDK version 16
 / Professors: Dr. Mohsen Anasari, Dr.Sepideh Safari
/ Supervisors: Abolfazl Younesi, Elyas Oustad
public class FaultToleranceManager {
   private static final String CHECKPOINT_FILE_PATH = "checkpoint.csv";
   public static boolean isCheckpointAvailable() {
       File checkpointFile = new File(CHECKPOINT_FILE_PATH);
       return checkpointFile.exists();
   public static List<Cloudlet> loadCheckpointData() {
       try (FileInputStream fis = new FileInputStream(CHECKPOINT_FILE_PATH);
            ObjectInputStream ois = new ObjectInputStream(fis)) {
           return (List<Cloudlet>) ois.readObject();
       } catch (IOException | ClassNotFoundException e) {
           e.printStackTrace();
   Я
   public static void saveCheckpointData(List<Cloudlet> list) {
       try (FileOutputStream fos = new FileOutputStream(CHECKPOINT_FILE_PATH);
            ObjectOutputStream oos = new ObjectOutputStream(fos)) {
           oos.writeObject(list);
       } catch (IOException e) {
           e.printStackTrace();
   public static void deleteCheckpointFile() {
       File checkpointFile = new File(CHECKPOINT_FILE_PATH);
       checkpointFile.delete();
```

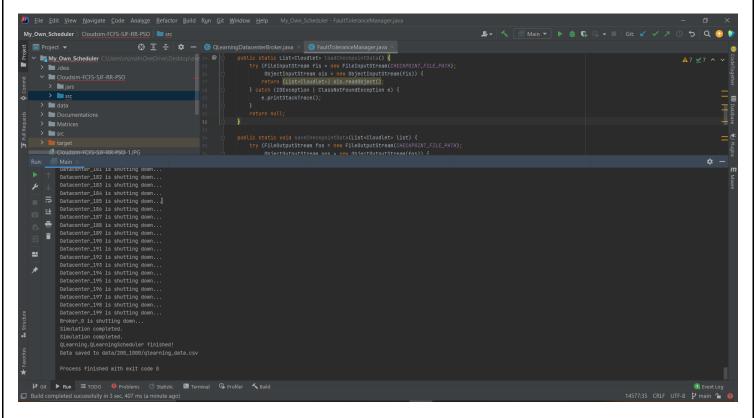
### خروجی ها

به ازلی x تا Datacenter و y تا Cloudlet میتوانیم پوشه data/x\_y را بررسی کنید که در آن ۴ فایل خروجی قرار داده شده است که هر کدام مربوط به یکی از ۴ سیاست زمانبندی است.

همچنین commMatrix و execMatrix متناظر با اینها را نیز میتوان در پوشه Matrices دید.

## نمونه اجرا

نمونه ای از اجرای این کد را میبینید.



در سیستم محلی ممن حدود ۳۵ ثانیه شبیه سازی و اجرای کامل این کد زمان برد. (رم ۱۶ – ۱۰ Windows).

برای بهبود زمان اجرا میتواند log ها را پرینت نکرد.

# منابع

می توانید به سورس کد این پروژه از طریق این لینک دسترسی داشته باشید .

البته با توجه به خصوصی بودن این ریپازیتوری، سورس کد مربوطه در فایلی کنار آن بار گذاری شده است.

باتشكر،

#### تغییرات فاز ۲

در این فاز، الگوریتم Double QLearning اضافه شده است که به جای یک QTable عدد QTable داریم و در تابع getBestAction، مجموع ارزش های این ۲ را به عنوان ارزش کلی حساب میکنیم.

همچنین در هنگام به روزرسانی QTable نیز به احتمال ½ از جدول ۱ پیروی میکنیم و به احتمال ½ از جدول ۲.

همچنین با اضافه کردن این خطوط، میتوانیم CPU Utilization را نیز در خروجی نمایش دهیم.

تنها موردی که نیاز است همچنان پیاده سازی شود، بحث (dynamic priority queue based on deadline) است که درصد د پیاده سازی آن هستم .

#### آخرین تغییرات (۲۸ و ۲۹ تیر ۱۴۰۲)

نمودارها نیز اضافه شده و در پوشه charts ذخیره میشوند.