



University
of Glasgow | School of
Computing Science

Towards Faster Combinatorial Search: Performance-Driven Workstealing Policy in YewPar

Hao Xie

School of Computing Science
Sir Alwyn Williams Building
University of Glasgow
G12 8QQ

A dissertation presented in part fulfilment of the requirements of
the Degree of Master of Science at The University of Glasgow

24th August 2023

摘要

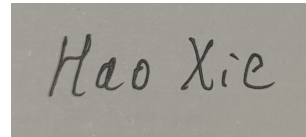
abstract goes here

Education Use Consent

I hereby give my permission for this project to be shown to other University of Glasgow students and to be distributed in an electronic format. **Please note that you are under no obligation to sign this declaration, but doing so would help future students.**

Name: Hao Xie

Signature:

A rectangular box containing a handwritten signature in dark ink. The signature is written in a cursive style and reads "Hao Xie".

Acknowledgements

acknowledgements go here

目录

1	Introduction	4
2	Survey	6
2.1	组合搜索	6
2.1.1	并行组合搜索(Parallel Combinatorial Search)	6
2.2	workstealing	6
2.3	为什么要在YewPar中设计并使用新的workstealing策略	7
3	Design and implementation	8
3.1	性能数据收集与传输	9
3.1.1	节点所有worker的负载情况	9
3.1.2	各节点剩余任务量与获取花费时间收集	12
3.2	最优窃取目标计算与缓存	13
3.3	Refresh data and provide tasks mechanism	15
4	Evaluation	16
5	Conclusion	17
5.1	future work	17
A	First appendix	18
A.1	Section of first appendix	18
B	Second appendix	19
	参考文献	20

Chapter 1: Introduction

精确组合搜索对于包括约束编程、图匹配和计算代数在内的广泛应用都是必不可少的。而组合问题是通过系统地探索搜索空间来解决的,这样做在理论上和实践中都很难计算,其中精确搜索则是探索整个搜索空间并给出可证明的最佳答案。概念上精确的组合搜索通过生成和遍历代表备选选项的(巨大的)树来进行。结合并行性、按需树生成、搜索启发式和剪枝可以减少精确搜索的执行时间。由于巨大且高度不规则的搜索树,并行化精确组合搜索是极具挑战性的。

而其中有名为YewPar[2]的框架,这是第一个用于精确组合搜索的可扩展并行框架。YewPar旨在允许非专业用户从并行中受益;重用编码为算法骨架的并行搜索模式(to reuse parallel search patterns encoded as algorithmic skeletons);并能在多个并行架构上运行。

与此同时,随着并行计算和多核处理器的普及,有效的任务调度变得越来越重要。能并行加速搜索是YewPar的一个关键特性,这是通过各个节点的多个worker在本地任务池无任务时向其它节点的任务池窃取任务来实现节点空闲资源的利用。而YewPar在本地任务池无任务时,是随机选取节点来窃取任务的,其中Workstealing是一种被广泛研究和应用的并行调度策略,它允许空闲的处理器从繁忙的处理器中“窃取”任务。然而,很多如YewPar这样的workstealing调度器往往采用偏随机窃取的策略,这往往会导致不必要的开销和延迟,浪费了大量试探窃取任务的时间,同时导致各节点的相对负载不均衡,延长了最终完成的时间。目前也有很多关于workstealing的改进,但是不能很好的兼顾到低开销,去中心化,高负载均衡,高性能,高可扩展性等特性。

相比之下,本文提出了Performance-Driven Workstealing Policy,并为之设计了新的框架能定期监测与传输多项有价值的数据,并计算缓存最优窃取目标节点,它能够以低成本搜集多项性能指标,如各节点的任务执行时间、处理器的工作/空闲时间比例和任务池获取的耗时,并通过自研的Time-Optimized Workstealing Strategy算法计算出最优窃取目标节点并缓存和定时刷新,当有worker空闲时便能直接从缓存获取最近一段时间的最优窃取目标,从而能很好的在多节点去中心化的环境下以较低成本缩短完成全部任务所需的时间。

本文对具体的设计与实现细节进行了剖析,其中Performance-Driven Workstealing Policy在搜集性能参数时采用了平台无关与去中心化的设计,一方面并不涉及具体的系统参数调用命令,而是从YewPar内部和底层的HPX[6]框架进行数据收集,从而能够在不同的硬件平台上正常运行;另一方面没有单一的节点负责收集所有节点的性能参数,而是各节点各自收集本地的性能参数,并通过HPX的分布式通信机制分享本地处理后的数据,同时获取其它节点数据进行本地最优窃取目标计算,从而避免了单一节点的性能瓶颈。其中Time-Optimized Workstealing Strategy的核心思想是计算各节点执行本地任务的所需时间的预期和获取节点任务池任务的耗时的预期,并优先选取所需时间预期最大的节点同时尽量缩短不必要的获取任务的额外耗时,从而降低各节点的worker空闲率的同时缩短完成全部任务所需的时间。其中定时刷新最优窃取目标缓存的任务由一种动态调整刷新时间的自

动刷新任务来主要负责,各节点都会部署一个这样的刷新器,它通过间隔一个动态时间后执行刷新性能参数信息并计算最优窃取目标最后将最优目标进行缓存来实现刷新最优窃取目标缓存的目的.而空闲的worker则会在试图获取缓存目标任务失败时进行一次称为辅助刷新的操作,帮助此时可能处在休眠的刷新器进行刷新最优窃取目标缓存的任务.这些工作结合起来便能够实现Performance-Driven Workstealing Policy的加速效果.

本文同时对改进workstealing策略后的YewPar进行了评估,评估在具有多核机器的Beowulf集群上进行,结果表明,改进后的YewPar在不同节点数量和线程下相比原YewPar平均能够获得更好的性能,能在不影响搜索结果的情况下不同程度的有效缩短执行完全部任务所需的时间.

Chapter 2: Survey

2.1 组合搜索

2.1.1 并行组合搜索(Parallel Combinatorial Search)

随着现代计算机硬件的发展,特别是多核处理器和分布式系统的普及,利用并行性来加速组合搜索已经成为研究的热点. 并行组合搜索的目标是将搜索空间分解成多个部分,以便可以在多个处理单元上同时执行,从而加速解决方案的发现。

YewPar是一个专为组合搜索设计的并行框架. 它提供了一套强大的工具和策略,允许开发者轻松地并行化他们的搜索算法. YewPar的主要特点是其灵活性和可扩展性,使其能够应对各种复杂的搜索场景. 其中,workstealing是YewPar中用于任务调度的核心策略,它允许处理器在本地任务队列为空时从其他处理器窃取任务,确保所有处理器都能保持忙碌,从而提高整体性能。

2.2 workstealing

Workstealing 是并行编程中的一个核心概念。其主要优点在于分散调度,让每个处理器自主地管理其任务队列,从而显著降低了全局同步所带来的开销. 众多并行框架和库,如 Cilk、TBB 和 OpenMP,都已经采纳了这种方法。

在workstealing策略中,系统内的每个处理器都有自己的待执行任务队列. 每个任务都由一系列指令组成,这些指令需要按顺序执行. 但在执行的过程中,一个任务还可能生成新的子任务. 这些子任务被初步放入生成它们的任务所在的处理器队列. 当某处理器的任务队列为空时,它会尝试从其他处理器的队列中“窃取”任务. 这样,workstealing 实际上将任务调度到了空闲的处理器上,并保证了只有在所有处理器都繁忙时才会发生调度开销.[4]

与workstealing形成对比的是工作共享策略,它是动态多线程调度的另一种方法. 在工作共享中,新产生的任务会被立即调度到一个处理器上执行. 相较于此,workstealing减少了处理器间的任务迁移,因为当所有处理器都繁忙时,这种迁移是不会发生的.[3]

尽管如此,传统的随机窃取策略在多节点复杂环境中往往有较大的开销. 这些开销主要来源于“窃贼”在集群中随机地探测节点以寻找“受害者”. 加之集群规模的不均匀分布,这种问题变得更为严重,导致系统消息量过大以及“窃贼”由于多次窃取失败和网络延迟而产生的长时间饥饿状态. 尽管关于workstealing的优化尝试从未停歇,例如通过建立固定的通道来匹配任务饥饿和任务丰富的节点[7],但至今仍未有一种通用的去中心化、低开销、跨平台且高效的策略出现. workstealing仍处于针对各种应用环境进行持续优化的阶段。

2.3 为什么要在YewPar中设计并使用新的workstealing策略

虽然YewPar已经采用workstealing作为其核心的调度策略,但随机发现一个有任务的节点并一直窃取其任务的方法可能导致不必要的开销和计算资源的空闲,尤其是在不均匀的任务分布和各节点具有不均衡的计算资源下.考虑到组合搜索的特性,任务之间可能存在巨大的执行时间差异,这使得随机窃取策略可能并不是最优选择。

为了更好地利用每个处理器的计算能力并减少不必要的通信开销, YewPar需要一种更加智能的workstealing策略。基于各节点性能的新的Performance-Driven Workstealing Policy正是为了解决这一问题而提出的。通过低成本评估每个节点的性能如平均任务执行时间等,新策略可以更精确地刷新最优窃取目标,从而提高整体性能。

Chapter 3: Design and implementation

本文为了Performance-Driven Workstealing Policy设计了一套新的框架, 框架包含Scheduler Channel(主要负责监测与统计与传输节点所有workers的负载状态), Performance Monitor(主要负责统计各项性能数据与发送各项处理后的本地性能数据,并计算和缓存最优窃取目标节点的id), 和Performance Policy(在本地任务池无任务时,主要负责从Performance Monitor获取最优窃取目标).

组件之间的关系大致如Figure 3.1所示.

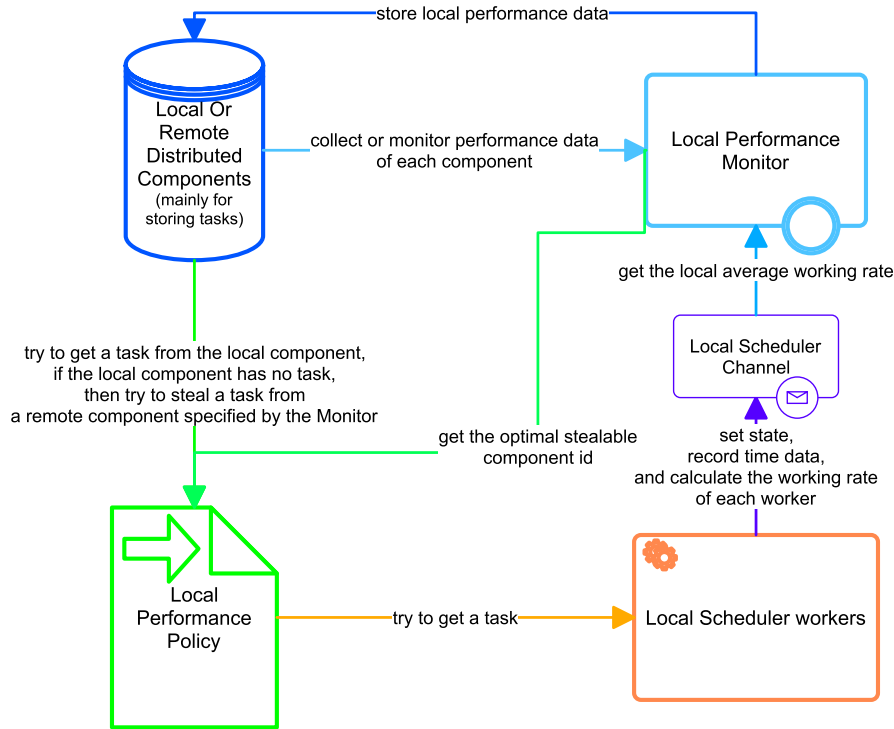


图 3.1: Performance-Driven Workstealing Policy Architecture

其中Performance Monitor主要负责各项性能数据的统计和传输,并计算和缓存最优窃取目标节点的id; distributed component负责存储可供远程和本地访问的任务池和性能等数据,通过hpx框架的action提供访问与改写操作; Scheduler Channel提供接口让workers能更新自己当前负载状态并计算自己的负载数据, workers负责从Performance Policy获取可执行的任务; Performance Policy负责调取本地任务池任务或者从Performance Monitor获取最优窃取目标节点后窃取其任务池任务.

3.1 性能数据收集与传输

数据收集包含三部分:各节点负载情况,各节点剩余任务量,各节点获取任务池任务的耗时. 这三个参数将会为后续的最优窃取目标计算提供有力的数据支持. 同时,为了保障能以较低成本收集到更有效的数据,本文对三部分都进行了仔细的设计与优化.

3.1.1 节点所有worker的负载情况

首先,YewPar的System Stack大致如 Figure 3.2 [1] 所示.

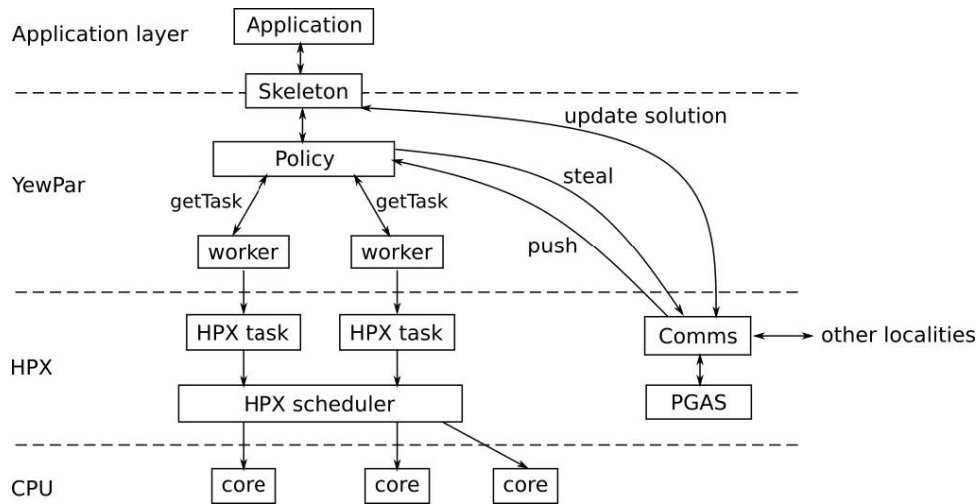


图 3.2: YewPar System Stack

其中Policy负责被worker调用时,通过自己的策略试图获取任务 (最终会从本地池获取或从其它节点任务池偷取任务), 真正负责执行任务的是YewPar的worker, 所以如果想要不依赖系统底层函数获得各节点的负载情况,就需要获取各节点的worker的负载情况. 本文对worker的工作流程进行了分析,如Figure 3.3

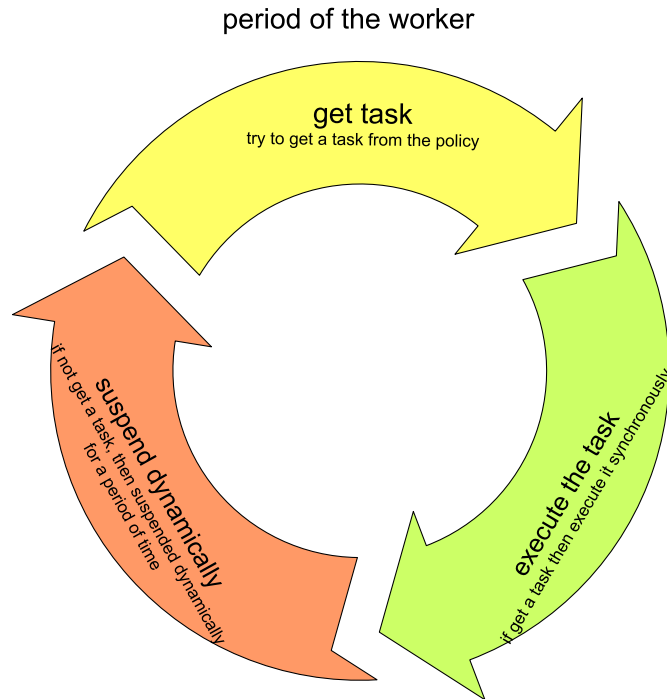


图 3.3: period of the worker

可以看出每个worker从创建到销毁之间, 它的生命周期都处在一个循环中,其中包含了三个可能的阶段:

- 1.调用Policy的getWork函数获取任务;
- 2.如果获取到任务则执行该任务;
- 3.如果没有获取到任务则休眠一段时间, 这段时间随着没有获取到任务的次数的增加而增加,当再次获取到任务时则时间重置

这三个阶段中,第一阶段是每次循环都会经历的阶段, 而第二阶段和第三阶段则是互斥关系,每次循环只会经历其中一个阶段.

如果需要分析worker的真实负载情况, 就需要以第二阶段为核心进行统计, 因为第二个阶段是worker真正执行任务的阶段, 它所消耗的时间是worker执行任务的时间,也就是有效的负载时间, 而其它阶段所消耗的时间则可以归类为worker的空闲时间, 因为这段时间并没有执行任何任务,也就是无效的负载时间.

由于原先一个周期未必能经历第二阶段, 所以为了避免更新无效数据, 本文对worker的生命周期判定进行了重定义, 以一个任务的执行完毕为一个新周期的开始, 以一个任务的开始为一个周期的结束, 这样便能保证每个周期都能经历第二阶段,也就是执行任务的阶段.

在此理论上,本文设计了如Figure 3.4的一套完整的数据收集方案,

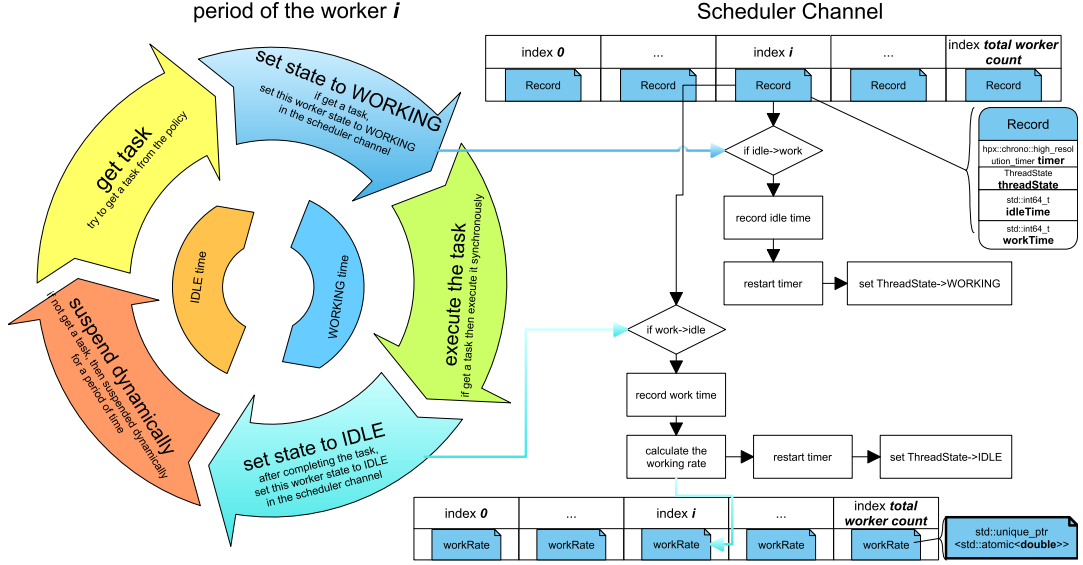


图 3.4: collect worker state to calculate the work load

通过在任务开始执行之前和执行完成后的位置插入探针代码, 让worker在执行任务前和完成任务后都去Scheduler Channel(一个辅助传输状态的channel)中更新自己的状态, 并计算自己的负载数据, 方便后续Performance-Driven Policy获取这些数据进行计算.

其中Scheduler Channel的统计数据主要由两组长度为workers数量的数组组成, 一组存储着特定的Record数据结构, 由一个计时器timer, 一个当前状态threadState, 一个当前周期的空闲时间idleTime和一个当前周期的工作时间workTime组成, 方便workers记录自己的具体各状态持续时间等数据, 由于设计采用一个record对应一个worker的方式, 所以record可以不采用锁机制以提升性能; 另一组存储着采用特定算法计算得出的worker负载率数据workRate, 由被unique_ptr包装的原子double类型组成, 由于可能有worker和Moninter同时访问, 所以需要采用原子类型以保证在无锁机制下数据的正确性.

在”set state to WORKING”阶段, worker主要在channel更新自己这轮周期的空闲时间, 并更改状态为WORKING; 而在”set state to IDLE”阶段, worker主要在channel更新自己这轮周期的工作时间, 并根据空闲与工作时间与历史workRate数据计算出当前的workRate, 并更改状态为IDLE.

而计算最新的workRate的算法如eq. (3.1)所示:

$$\begin{aligned}
 \text{workRate} = & \left(\ln \left(2.72 + \frac{\text{workTime}}{\text{workTime} + \text{idleTime}} \right) \right. \\
 & \times \ln (2.72 + (\text{workTime} + \text{idleTime})) \times 0.65) \\
 & + \text{workRate} \times 0.35
 \end{aligned} \tag{3.1}$$

公式目的是为了计算当前worker是否繁忙和计算速度是否较慢, 主要分为三部分:

1. $\ln \left(2.72 + \frac{\text{workTime}}{\text{workTime} + \text{idleTime}} \right)$, 是由于在每个周期中, 如果WORKING状态的持续时间相

对IDLE状态的持续时间比值越大, 则说明当前任务量较大或者任务较为复杂, 所以需要更多的时间来执行任务. 同时为了避免数据过于敏感, 所以采用了对数函数来降低数据的敏感度, 使用了 $(2.72 + \dots)$ 是为了保证结果永远为正数.

2. $\ln(2.72 + (\text{workTime} + \text{idleTime}))$, 是因为如果当前周期的总持续时间越长, 则说明当前任务较为复杂或者worker的性能较低, 所以需要更多的时间来执行任务. 同时也采用了对数函数来降低数据的敏感度.
3. $(\dots \times 0.65 + \text{workRate} \times 0.35)$, 这是采用了一种称为指数平滑[5]的算法, 通过给与历史数据影响程度一定的系数, 防止短期的波动给结果带来较大的影响, 从而使得数据更加平滑和更具参考价值. 而0.65和0.35则是经过多次测试后得出的一个较为合理的系数, 既保留了一些历史参考, 也较好地体现了最近的数据变化.

最终, 计算出的各个worker的workRate数据会通过提供的本地接口在计算总和并除以worker的数量后递交给Performance Monitor, Performance Monitor会将本地workRate数据提交给local distributed component以供其它节点查询.

3.1.2 各节点剩余任务量与获取花费时间收集

性能数据还需要对各节点剩余任务量和获取花费时间进行收集, 具体实现如Figure 3.5所示.

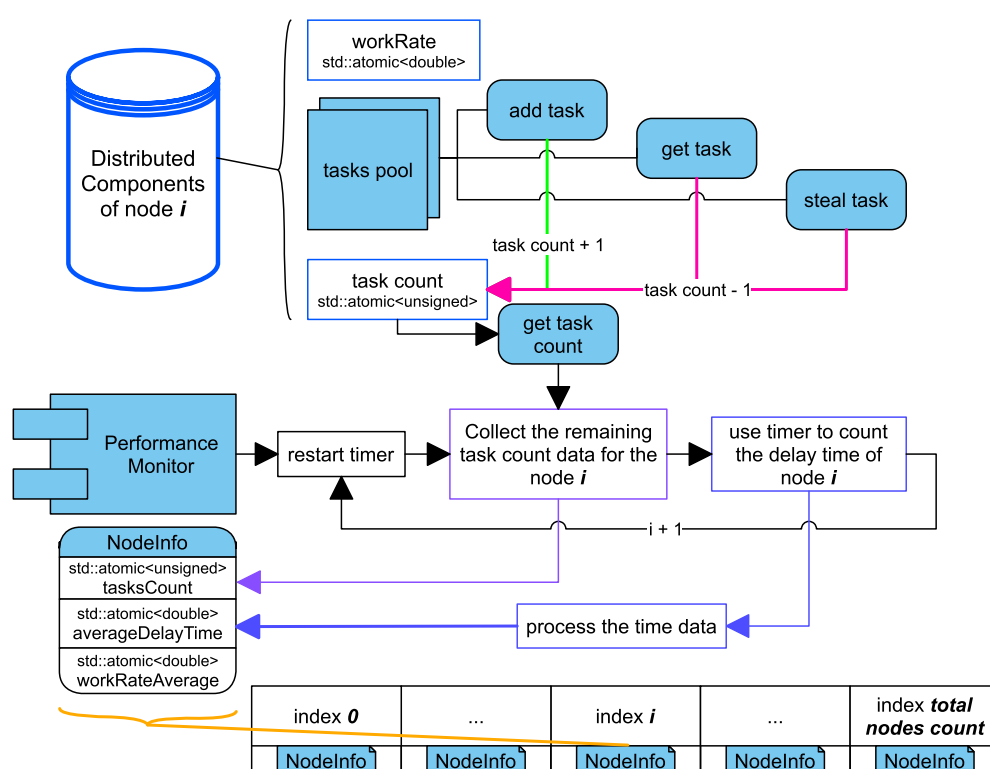


图 3.5: collect tasks count and delay time

在hpx分布式组件中包含了任务池与剩余任务数量, 任务池有三种分布式操作包含添加任务, 获取任务与窃取任务, 所以在调用这三种操作时会进行检测并对剩余任务数进行更新.

而在Performance Monitor中, 会定时遍历并调用各节点的distributed component的接口获取节点的剩余任务数. 同时在获取时通过计时器计算获取节点任务数的耗时,并加以处理后进行存储, 存储会存储在一个长度为节点总数的数组的对应节点编号的位置的一个称为NodeInfo的数据结构中, 也采用了无锁的原子数据以低成本保证线程安全.

这里耗时反应了节点线程池的繁忙程度和节点之间的通讯延迟时间, 因为一方面任务数量是采用原子类型,在有数据修改时都会将其它修改或者读取请求延后, 那么当任务池繁忙时,往往会导致获取任务数的耗时增加; 另一方面由于各节点之间的通讯是通过hpx的分布式通讯机制进行的, 当进行“get task count”分布式操作时,中间的耗时也必然反应了节点间的通讯延迟情况. 后续通过这两项数据也会对最优窃取目标的计算有重要影响.

由于获取任务数耗时是一项时间数据,可能具有较大的数值与波动,所以需要处理后再存储, 处理公式为

$$\begin{aligned} \text{averageDelayTime}_i = & \ln(2.72 + \text{delayTime} \times \text{worker_count}) \times 0.65 \\ & + \text{nodeInfoVector}[i] \rightarrow \text{averageDelayTime} \times 0.35 \end{aligned} \quad (3.2)$$

其中*i*为节点编号,delayTime为获取任务数的耗时,worker_count为节点worker数量, 公式首先通过将延迟时间乘以本地的worker数量来反应综合节点的通讯耗时, 再同时参考eq. (3.1)也通过对数函数与指数平滑来降低数据的敏感度,并使数据更加平滑和更具参考价值

3.2 最优窃取目标计算与缓存

在Performance Monitor通过性能收集机制获得了包括各节点负载情况,各节点剩余任务量,各节点获取任务池任务的耗时等性能数据后, Performance Monitor会通过各节点的数据计算出最优窃取目标节点, 并将其缓存起来以供后续Performance Policy获取. 其实现如Figure 3.6所示.

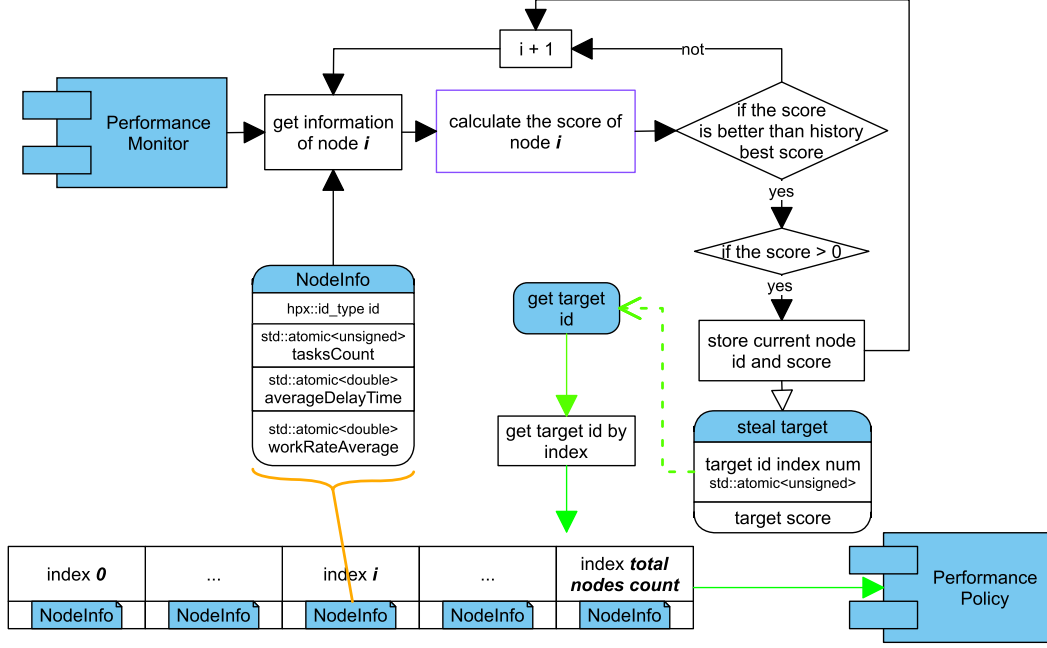


图 3.6: refresh the optimal steal target

这里整体流程也采用了无锁化的设计,通过的互相独立的节点结构和原子数据以低时间成本保证线程安全.

其中首先通过遍历各节点的NodeInfo数据结构中性能数据,来计算各节点的steal-worthiness score, 得分越高则说明越值得窃取, 其计算公式为

$$\begin{aligned}
 \text{score}_i = & \max(\text{nodeInfoVector}[i] \rightarrow \text{workRateAverage}, 0.0001) \\
 & \times \text{nodeInfoVector}[i] \rightarrow \text{tasksCount} \\
 & - \text{nodeInfoVector}[i] \rightarrow \text{averageDelayTime}
 \end{aligned} \tag{3.3}$$

公式的核心思想是尽量减少预计耗时最长的节点的任务池任务数的同时一定程度减少浪费在窃取其任务上的时间, 所以先通过 $\max(\text{nodeInfoVector}[i] \rightarrow \text{workRateAverage}, 0.0001)$ 来避免过小的无意义数据对计算的干扰, 之后通过 $\times \text{nodeInfoVector}[i] \rightarrow \text{tasksCount}$ 来预估该节点执行完任务的大致剩余时间, 最后通过 $- \text{nodeInfoVector}[i] \rightarrow \text{averageDelayTime}$ 来减去一定的获取任务预估的损耗时间. 最终得到的结果越大则一定程度上说明该节点越值得窃取.

在遍历完所有节点后,一般会得到一个最优的节点目标编号索引, 会将这个最优的节点目标编号索引数进行缓存, 当Performance Policy需要获取最优窃取目标的id.type时, 会通过提供的查询接口, 通过索引再去节点数组里获取最优窃取目标节点的id.type, 这样同时也保障了在hpx的id.type类型无原子操作的情况下仍能保持无锁机制.

在判断最优窃取目标时,我们也需要判断窃取的成本是否高过了收益, 而这种情况往往发生在窃取过程的消耗时间大于了帮助目标节点完成任务所节省的时间, 这种情况下score往往会小于或者等于0, 所以设置了额外的判断条件, 在score小于或者等于0的情况下不会缓

存最优窃取目标.

3.3 Refresh data and provide tasks mechanism

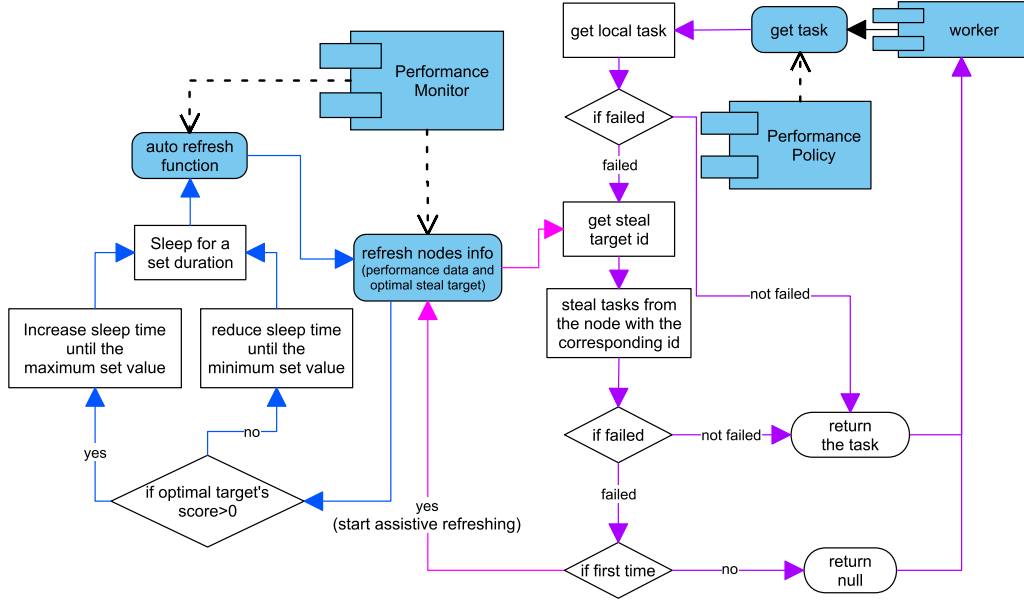


图 3.7: refresh data and provide tasks mechanism

Chapter 4: Evaluation

Chapter 5: Conclusion

Main conclusions of your project. Here you should also include suggestions for future work.

5.1 future work

附录 A: First appendix

A.1 Section of first appendix

附录 B: Second appendix

参考文献

- [1] Blair Archibald, Patrick Maier, Robert Stewart, and Phil Trinder. Implementing yewpar: A framework for parallel tree search. In *Euro-Par 2019: Parallel Processing: 25th International Conference on Parallel and Distributed Computing, Göttingen, Germany, August 26–30, 2019, Proceedings*, pages 184–196, Berlin, Heidelberg, 2019. Springer-Verlag.
- [2] Blair Archibald, Patrick Maier, Robert Stewart, and Phil Trinder. Yewpar: Skeletons for exact combinatorial search. In *Proceedings of the 25th ACM SIGPLAN Symposium on Principles and Practice of Parallel Programming*, PPOPP ’20, pages 292–307, New York, NY, USA, 2020. Association for Computing Machinery.
- [3] Robert D. Blumofe and Charles E. Leiserson. Scheduling multithreaded computations by work stealing. *J. ACM*, 46(5):720–748, sep 1999.
- [4] Shimin Chen, Phillip B. Gibbons, Michael Kozuch, Vasileios Liaskovitis, Anastassia Ailamaki, Guy E. Blelloch, Babak Falsafi, Limor Fix, Nikos Hardavellas, Todd C. Mowry, and Chris Wilkerson. Scheduling threads for constructive cache sharing on cmps. In *Proceedings of the Nineteenth Annual ACM Symposium on Parallel Algorithms and Architectures*, SPAA ’07, pages 105–115, New York, NY, USA, 2007. Association for Computing Machinery.
- [5] Everette S. Gardner. Exponential smoothing: The state of the art—part ii. *International Journal of Forecasting*, 22(4):637–666, 2006.
- [6] Hartmut Kaiser, Thomas Heller, Bryce Adelstein-Lelbach, Adrian Serio, and Dietmar Fey. Hpx: A task based programming model in a global address space. In *Proceedings of the 8th International Conference on Partitioned Global Address Space Programming Models*, PGAS ’14, New York, NY, USA, 2014. Association for Computing Machinery.
- [7] Hrushit Parikh, Vinit Deodhar, Ada Gavrilovska, and Santosh Pande. Efficient distributed workstealing via matchmaking. In *Proceedings of the 21st ACM SIGPLAN Symposium on Principles and Practice of Parallel Programming*, PPOPP ’16, New York, NY, USA, 2016. Association for Computing Machinery.