Projet de Compilation Avancée

Gavoille Clément - Skutnik Jean-Baptiste

Introduction

Le framework MPI met en place des fonctions permettant aux programmes de communiquer lors de l'exécution pour faciliter la parallélisation de calculs. Cependant introduire des communications dans un code peut entraîner des ralentissements, voir des arrêts indéfinis lors d'une erreur ou d'un mauvais agencement des fonctions de communication par l'utilisateur.

Ce projet propose de créer un plugin GCC , qui lors de la compilation, va vérifier que les fonctions collectives MPI sont traversées par tous les cas possibles d'exécution du programme, assurant ainsi que le programme ne sera jamais dans une impasse.

Pour ce faire, l'utilisation de l' API GCC est indispensable, permettant d'interagir avec les étapes de compilation, en introduisant une 'passe' qui implémente certaines fonctions clés.

Partie 1: Vérification de la séquence d'appel aux fonctions collectives MPI

La passe de compilation travaille sur une représentation du code interne à GCC, qui prend la forme d'un graphe orienté, nommé Control Flow Graph, qui représente le code et les différentes suites d'instructions pouvant être exécutées lors de l'exécution d'un programme.

Les liaisons entre les différents noeuds correspondent aux tests logiques effectués lors de l'exécutiondu programme.

Cette structure de graphe est nommée Control Flow Graph , ou CFG dans la suite de ce rapport. Les noeuds qui le composent sont eux appelés des Basic Blocks .

La lecture de ce graphe est indépendante du langage du code source dont il résulte. Les portions de code sont transformées en déclarations de forme normée GENERIC, mais l'analyse est faite sur des simplifications de cette norme: le format GIMPLE.

Détection des appels aux fonctions collectives MPI

La détection des appels de fonction à l'intérieur du code se fait en parcourant la liste des instructions contenues dans les blocs de codes du CFG .

Ces blocs, sous format GIMPLE sont parcourus à la recherche d'appels de fonctions : les fonctions appelées sont alors comparées à une liste pré-déterminée des fonctions d'intérêt sur lesquelles notre analyse se base.

Le fichier MPI_colectives.def définit les appels MPI supportés. Il contient les déclarations suivantes:

```
DEFMPICOLLECTIVES( MPI_INIT, "MPI_Init" )
DEFMPICOLLECTIVES( MPI_FINALIZE, "MPI_Finalize" )
DEFMPICOLLECTIVES( MPI_REDUCE, "MPI_Reduce" )
DEFMPICOLLECTIVES( MPI_ALL_REDUCE, "MPI_AllReduce" )
DEFMPICOLLECTIVES( MPI_BARRIER, "MPI_Barrier" )
```

Ce format nous permet de créer dynamiquement du code à l'aide de macros C:

```
#define DEFMPICOLLECTIVES(CODE, NAME) if(!strcmp(func_name,NAME)){return i;}else{i++;};
int is_mpi(const char* func_name) {
   int i = 0;
#include "MPI_collectives.def"
   return -1;
};
#undef DEFMPICOLLECTIVES
```

Rajouter une collective cible à notre analyse revient donc à ajouter une simple ligne dans le fichier MPI_collectives.def.

Dans le code, le fichier MPI_collectives.def est interprêté pour créer un enum, dont les codes correspondent à la ligne de la fonction MPI dans le fichier.

Préparation du contexte

Les basic blocks, composant les noeuds du graphe, peuvent contenir de multiples appels de fonctions. Pour faciliter l'analyse du code, la première étape de notre passe est une étape de modification du graphe qui consiste à scinder les basic blocks pour qu'ils contiennent **au plus** un appel de collective MPI.

La mise en place de cet axiome facilite grandement l'analyse du graphe, et ne change en rien la sémantique du programme. Par la suite, il sera supposé que chaque appel à une collective MPI est unique dans le basic block où elle se trouve.

La séparation des blocs se fait grâce à la fonction isolate_mpi définie dans mpi_detection.cpp . Elle appelle la méthode split_block de l'API GCC pour scinder les noeuds, en donnant l'assertion GIMPLE correspondante.

Étude du graphe de flot de contrôle pour déterminer les divergences

Les noeuds contenant des collectives MPI à analyser sont regroupés en ensembles, représentés en mémoire par des bitmaps , de l'API GCC .

Dans le code, la fonction mpi_calls effectue ce traitement. Elle renvoie un tableau de bitmaps de taille égale au nombre de collectives MPI définies dans le programme. Dans la bitmap d'index k, les bits d'index i valent 1 si le basic block d'index i contient la collective d'index k correspondant.

Ces ensembles sont alors utilisés dans le calcul de leur frontières de post-dominance. On calcule la frontière de post-dominance d'un noeud de la manière suivante:

On note n post domine z par $n \triangleright z$

$$PDF(n) = \{z \mid \forall (m, z) \in \Omega, \ m \to z \mid n \triangleright m, \ n \not\triangleright z\}$$

À l'aide des frontières de post-dominance des noeuds, la frontière de post-dominance de l'ensemble est calculée suivant la formule:

$$PDF(N) = \{ z \mid z \in \bigcup_{n \in \mathbb{N}} PDF(n), \ z \in \bigcup_{k \in \bar{\mathbb{N}}} PDF(k) \}$$

La frontière de post-dominance d'un ensemble nous permet de déterminer les noeuds à partir desquels il existe un chemin ne passant pas par un noeud de l'ensemble. La fonction compute_pdf_sets renvoie un objet similaire à mpi_calls contenant cette information.

Détermination des noeuds à risque

Une fois l'ensemble des noeuds à tester déterminé, il s'agit de vérifier que les divergences potentielles existent. Pour ce faire, un parcours en profondeur du graphe depuis les noeuds sélectionnés va être effectué.

L'algorithme effectuant le parcours est le suivant, en pseudo-code:

```
std::vector<unsigned int> suite = {}
typedef stack_el std::pair<basic_block, unsigned int>
std::vector<stack_el> pile = {}

suite = parcours_simple(bb)

tant que pile.size() > 0:
    current_bb, index = pile.pop()
    si collective dans current_bb:
        si collective != suite[index]:
            retourner false
        sinon
            index = index + 1

pour tout successeur de current_bb:
        pile.push((successor, index))
```

Tout d'abord, et pour simplifier le code, une suite est déterminée avec un parcours simple du graphe: seul le premier successeur de chaque noeud est pris en compte, et tous les appels aux collectives sont relevés et stockés, dans l'ordre, dans le tableau 'suite'.

Cette suite n'a pas pour vocation d'être exacte, mais sert de référence pour le reste de l'algorithme: si toutes les suites d'appels sont identiques, alors cette suite est égale à tous les autres suites calculées.

L'algorithme va alors effectuer un parcours en profondeur classique du graphe, mais stockant dans la pile l'index de la collective recherchée dans la suite d'appel.

À chaque appel MPI rencontré, le programme vérifie qu'il corresponde à celui de la suite de référence, à l'index indiqué.

Si il correspond, le parcours continue, en incrémentant de 1 l'index ; sinon, le programme s'arrête en renvoyant false , car cela implique que cette suite d'appel ne suit pas la référence.

Cet algorithme, et les parcours en profondeur en général, peuvent rester bloqués lors de l'analyse de boucles ; et dans des cas d'usage réels des boucles sont garanties.

Nous avons pris la décision de ne pas analyser les boucles.

Le framework GCC délimitant et catégorisant les boucles à été utilisé pour déterminer l'appartenance d'un basic_block à une boucle, mais le système de prédictions de GCC n'a pas été utilisé pour faire des suppositions. À la place, le programme évite l'analyse si un noeud à risque est dans une boucle.

Affichage d'un warning à l'utilisateur

L'implémentation des avertissement est basée sur la structure fournie par GCC :

```
warning_at (location_t location, int opt, const char *gmsgid, ...)
```

Pour s'intégrer au mieux aux messages du compilateur et profiter de l'archtecture existante autour de ces derniers. Le code traduit le basic block et le code de la collective générant l'avertissement en accédant à la dernière assertion du basic block, en traduisant le nom de la collective à partir de son code, et en fournissant les deux à gcc :

```
warning_at(gimple_location(stmt), // Assertion posant problème
0, // Options, aucune ici
"Calls to %s may be avoided from this location",
    mpi_collective_name[collective]);
```

Cette gymnastique produit des avertissements conventionnels pour GCC :

Partie 2: Gestion des directives

Définition et format

L'utilisation des directives dans le programme permet à l'utilisateur de contrôler facilement le comportement du plugin, en utilisant un format de messages standardisé dans GCC .

Dans ce plugin, les directives définies servent à spécifier les fonctions à analyser. Elles prennent les formes suivantes:

```
#pragma mpicoll check f1
#pragma mpicoll check (f2, f3)
```

Les directives introduites dans le plugin suivent les règles suivantes:

- Elles ne peuvent apparaître dans un corps de fonction ;
- Plusieurs directives peuvent apparaître, mais chaque fonction doit être spécifiée une seule fois ;
- Une fonction peut être spécifiée uniquement si elle est présente dans le code source.

Enfreindre une de ces règles provoquera un avertissement pour l'utilisateur.

Gestion des directives

Les directives sont interprêtées par deux fonctions définies par le plugin :

- handle_pragma_function : lit les directives et enregistre les fonctions dans une zone mémoire interne. Les directives erronées ou redondantes génèrent un avertissement à l'utilisateur.
- wrap_mpicol1 : génère un avertissement pour toutes les fonctions dans la zone mémoire à la fin de l'exécution de GCC , indiquant que leur définition n'a pas été trouvée dans le code.

Lors de l'exécution de la passe, la fonction gate du plugin prend en compte les fonctions enregistrées pendant handle_pragma_function pour ne lancer l'exécution que sur les fonctions spécifiées.

Sources

Nom	Source
Control Flow Graph	GCC Documentation
Basic Blocks	GCC Documentation
GENERIC	GCC Documentation
GIMPLE	GCC Documentation