TER

Simulation d'applications dynamiques pour plateformes de calculs hautes performances

Steven QUINITO MASNADA

Équipe MESCAL/LIG Sous la direction d'A. Legrand

Grenoble, 8 Juin 2015

- 1 Présentation générale
- 2 Analyse du problème
- Méthodologie
- 4 Contribution
- Conclusion

Architecture et standards HPC

Multicœurs



Open**MP**

API multithread:

- De plus haut niveau que PThread
- Permet d'exploiter les architectures multicœurs
- Facilite le découpage des traitements







API de communication :

- De plus haut niveau que les sockets
- Mécanismes de communication supplémentaires (exemple broadcast)

Hybride



<u> API de calculs sur GPU :</u>

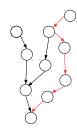
- Exécution de noyaux de calculs
- Transferts entre la RAM des GPUs et des CPUs

Limites des approches classiques

- Utiliser plusieurs paradigmes → programmation complexe
- Exemple pour exploiter efficacement un GPU sur un seul noeud:
 - transférer données du CPU au GPU,
 - lancer le calcul sur le GPU
 - gérer synchronisation pendant attente résultat
 - occuper CPU
 - récupérer résultat.
- Et avec plusieurs noeuds/cores/GPUs?
 - ullet Statique, système réglé comme une horloge \leadsto pas scalable.
 - Solution: Dynamique mais très difficile avec APIs classiques.

Nouvelle approche: paradigme de tâches

- Nouvelle abstraction: les tâches
 - Plus besoin de se soucier de la ressource sur laquelle le traitement est effectué
 - Exprimer calcul en terme graphe de tâches → plus de souplesse et une meilleure portabilité



- Librairie StarPU:
 - Un runtime développé au LaBRI (RUNTIME/STORM).
 - Graphe de dépendances → ordonnancemment dynamique et opportuniste
 - Première version pour système hybrique et récémment StarPU MPI
- Problématique : Performances difficiles à évaluer car exécution du flot de contrôle non déterministe
 - Configuration runtime, heuristique d'ordonnancement
 - Configuration application, découpage en tâches

Évaluation des performances en HPC: grandes approches

Test sur systèmes réels

- Exécution réelle sur la plateforme cible → coûteux, difficulté d'accès
- Exécution non déterministe nécessite de réaliser beaucoup d'expériences → extrapolations difficiles

Simulation: Généralités

- Utilisation de modèles pour prédire comportements
- Permet s'affranchir de la plateforme → peu coûteux
- Extrapolation simplifiée / simulation très rapide

Simulation: 2 possibilités

Simulation par rejeu de trace

Pas adapté ici car flot de contrôle non déterministe

Hybride simulation / émulation

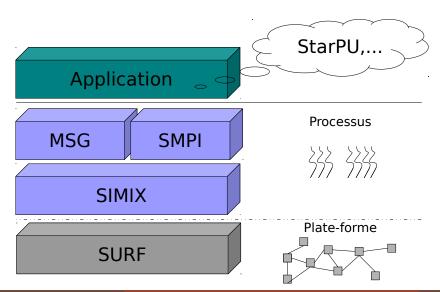
- Simulation réaliste → exécuter vrai code
- Simuler plate-forme et OS.
- Émuler de l'application.

SimGrid simulateur de systèmes distribués, grilles de calculs, systèmes peer to peer et cloud.

StarPU SimGrid, approche simulation / émulation mais avec un seul noeud.

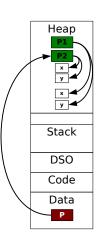
- Présentation générale
- 2 Analyse du problème
- Méthodologie
- 4 Contribution
- Conclusion

SimGrid: Généralités



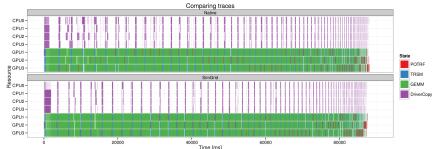
Privatisation du segment data

- Dans SimGrid les processus sont modélisés par des threads → espace adressage partagé.
- MPI environnement à mémoire distribuée.
- Mécanisme de privatisation: ségment virtuel (mmap)



StarPU MSG

- Première version StarPU → hybride
- Basé sur MSG car modèle de performance plus proche (communications, environnement mémoire partagé), CPUs GPUs.
- Émulation: le vrai code de l'ordonnanceur de StarPU et de l'application sont exécutés
- Simulation: calculs, allocations mémoire des tâches, transfert CUDA.



StarPU SMPI: Difficultés de mise en oeuvre

- Besoin de 2 modèles de programmation différents à la fois:
 - StarPU intra noeuds: mémoire partagée → MSG, partage
 - StarPU inter noeuds: mémoire distribuée ~> SMPI, privatisation
- Besoin de 2 modèles de performance différents à la fois:
 - \bullet StarPU intra noeuds: CPU-GPU \leadsto MSG ad hoc
 - StarPU inter noeuds: réseau → SMPI

Besoin de modifications un peu complexes dans SURF \sim pas dans le cadre de ce stage.

 MSG et SMPI normalement pas utilisés ensemble → initialiser correctement les 2

 Problème des bibliothèques dynamiques.

- Présentation générale
- 2 Analyse du problème
- Méthodologie
- 4 Contribution
- Conclusion

Techniques et étude de l'existant

Prise en main

- Dépôt git submobules:
 - StarPU SMPI:
 - SimGrid
 - StarPU
- Suivi:
 - Cahier de laboratoire org mode github.
- Compréhension:
 - Documentation.
 - SimgGrid = 106 350 lignes de codes.
 - StarPU = 172 251 lignes de codes.
 - "Code mining" et vérifications: GDB, Valgrind.

Validation

- ullet Test simple: Modèle simplifié de StarPU MPI \sim isoler problèmes.

- Présentation générale
- 2 Analyse du problème
- Méthodologie
- 4 Contribution
- Conclusion

Modification de SimGrid

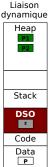
- Initialisation MSG + SMPI
- Gestion du segment data: les processus MSG créés par un processus SMPI "héritent" du segment de leur père.

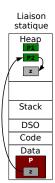
Noeud x SMPI

Noeud y SMPI

Librairie dynamiques et modifications StarPU

- Librairies dynamiques:
 - Utilisation librairies statiques.
- Modification StarPU:
 - Initialisation, car privatisation tardive.





- 1 Présentation générale
- 2 Analyse du problème
- Méthodologie
- 4 Contribution
- 6 Conclusion

Pour conclure

Bilan

- StarPU + SimGrid modifié pour simuler StarPU MPI
- Difficulté: apporter modifications minimes dans un code non trivial.
 Environ 20 lignes sur un total de plus de 270 000

Prochaine étape

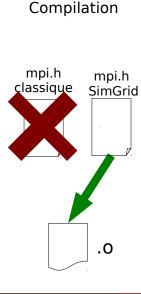
- Simulations et mesures avec solveur d'algèbre linéaire
- Vérifications système réel: Grid5000
- stabiliser le prototype (intégrer les modifications aux dépots principaux de StarPU et de SimGrid)

Rermerciements

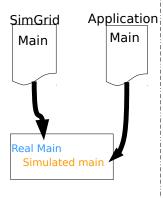
Merci pour votre attention.

Merci à Arnaud LEGRAND pour m'avoir permis de faire un stage dans son équipe et pour avoir été autant disponible.

Annexe: Construction de l'application MPI simulée



Édition de liens



Exécution

