

TER

Simulation d'application 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
- 3 Méthodologie
- 4 Contribution
- 5 Conclusion

Multicœurs



OpenMP

API multithread :

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

Hybride



API de caculs sur GPU :

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



Clusters



MPI

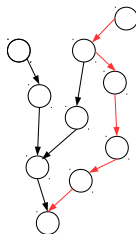
API de communication :

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

- Utiliser **plusieurs paradigmes** \leadsto **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** ?
 - **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** \leadsto plus de **souplesse** et une meilleure **portabilité**



- Librairie StarPU:
 - Un runtime développé au LaBRI (RUNTIME/STORM).
 - Graphe de dépendances \leadsto ordonnancement **dynamique et opportuniste**
 - Première version pour système hybride et récemment 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

Test sur systèmes réels

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

Simulation : Généralités

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

Simulation: 2 possibilités

Simulation par rejeu de trace

Pas adapté ici car flot de contrôle non déterministe

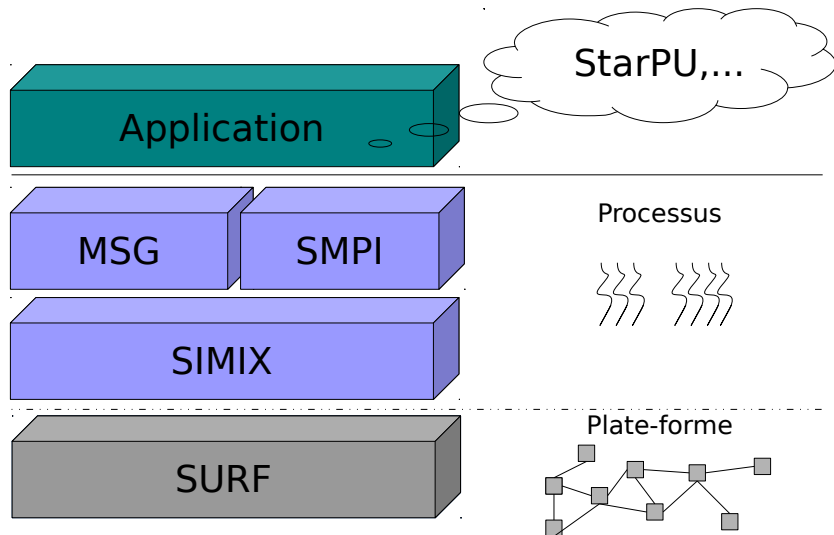
Hybride simulation / émulation

- Simulation réaliste \leadsto 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.

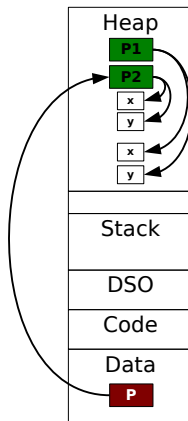
StarPU SimGrid, approche simulation / émulation mais avec un seul noeud.

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

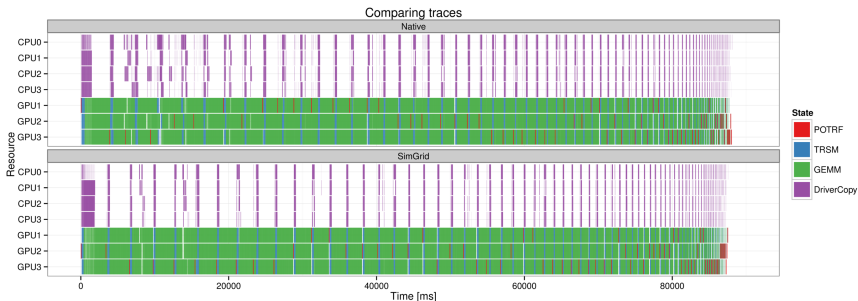


Privatisation du segment data

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



- Première version StarPU \leadsto 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.



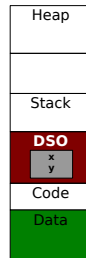
StarPU SMPI: Difficultés de mise en oeuvre

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

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

- MSG et SMPI normalement pas utilisés ensemble \leadsto initialiser correctement les 2.

- Problème des bibliothèques dynamiques.



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

Prise en main

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

Validation

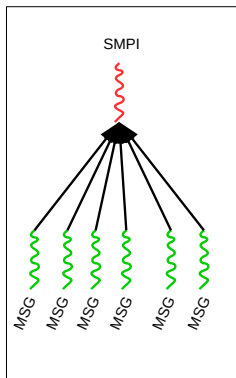
- Test simple: Modèle simplifié de StarPU MPI \leadsto isoler problèmes.
- Test StarPU: MPI, Cholesky \leadsto valider modifications

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

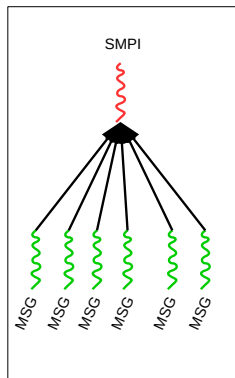
Modification de SimGrid

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

Noeud x

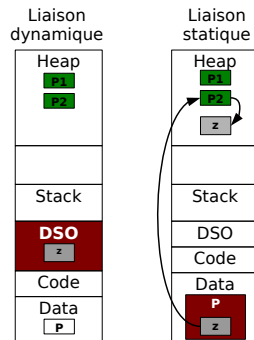


Noeud y



Librairie dynamiques et modifications StarPU

- Bibliothèques dynamiques:
 - Utilisation bibliothèques statiques.
- Modification StarPU:
 - Initialisation, car privatisation tardive.



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

Bilan

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

Prochaine étape

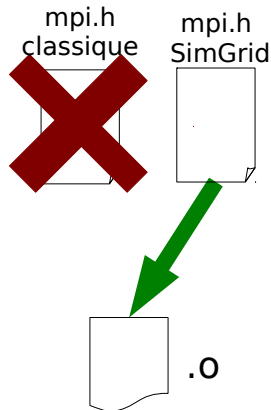
- Simulations et mesures avec solveur d'algèbre linéaire
- Vérifications système réel: Grid5000
- stabiliser le prototype (intégrer les modifications aux dépôts principaux de StarPU et de SimGrid)

Fin

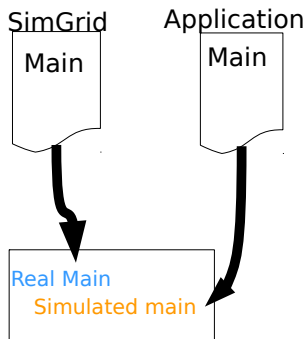
Merci pour votre attention.

Annexe: Construction de l'application MPI simulée

Compilation



Édition de liens



Exécution

