分布式训练MNIST实验

硬件设备

CPU型号以及核数

SHELL

Model name:

Intel(R) Xeon(R) Gold 6226R CPU

@ 2.90GHz

Thread(s) per core:

16Socket(s):

2Core(s) per socket:

2

GPU型号以及数目

NVIDIA GeForce RTX 3090 × 8

软件设备

OS:ubuntu 22.04 LTS jammy

内核版本: 6.8.0-52-generic

pytorch: 1.12.0+cu113

Cuda: 12.6

实验

DDP 的核心思想

- 数据并行化: 将训练数据划分成多个子集(分片),每个 GPU 处理不同的数据分片。
- 模型复制:每个GPU上复制完整的模型副本。
- 梯度同步: 所有 GPU 计算完梯度后,通过高效的通信协议(如 NCCL)同步梯度。
- 参数一致性:每个 GPU 使用同步后的梯度更新本地模型,确保所有模型副本参数一致。

代码样例

./start.sh即可启动实验,代码中DistributedSampler被设置为train_sampler的attribute,在trainloader中被调用,test_sampler也是一样。

单机多GPU

在 main.py 中,采用 model = DDP(model, device_ids=[rank])进行模型 **多GPU并行**。

```
mp.spawn(
    ddp_worker,
    args=(num_procs, args_dict),
    nprocs=num_procs,
    join=True)
```

每个 GPU 启动一个进程 (nprocs=num_procs), ddp_worker(rank, world_size, args) 会调用 dist.init_process_group 来初始化通信后台。

数据并行

分布式采样:

```
# 分布式采样器

train_sampler = DistributedSampler( train_dataset,
num_replicas=world_size, rank=rank, shuffle=True )
test_sampler = DistributedSampler( test_dataset,
num_replicas=world_size, rank=rank, shuffle=False
)
```

DistributedSampler 会把整个数据集按进程(即按 GPU)划分,保证每个进程读到不同的 batch 子集。

实验表格

实验截图:

```
找不到"img.png"。
```

本次实验采用 epoch = 10 batch_size = 64, 目前支持 NCCL Gloo 两种后端通信方式。NNCL 是GPU之间点对点通信的优化库。

| 设备 数量 | 通信 后端 | 单机 GPU 数量 | 耗时 | 加速比 | Test Accuracy |
|----------|----------|-----------------|---------|------|------------------|
| 1 | NCCL | 1 | 200.97s | 1.00 | 99.56% |
| 1 | NCCL | 2 | 117.07s | 1.67 | 99.43% |
| 1 | NCCL | 4 | 170.21s | 2.22 | 99.46% |
| 1 | NCCL | 8 | 228.03s | 2.86 | 99.37% |
| 1 | Gloo | 8 | 126.65s | 0.83 | 99.34% |

| 设备 数量 | 通信 后端 | 单机 GPU 数量 | 耗时 | 加速 比 | Test Accuracy |
|----------|----------|-----------------|---------|---------|------------------|
| 1 | Gloo | 2 | 128.20s | 1.25 | 99.49% |
| 1 | Gloo | 1 | 331.55s | 1.25 | 99.55% |

后记

DDP与DP(DataParallel)的区别是?

- nn.DataParallel(model)中,torch同一个进程中把模型复制进入所有GPU,每个GPU独自地做前向和反向。主卡把输入切分的batch拷贝到各个卡。每个卡做完前向和反向后将梯度通过PCle,copy到主卡,在主卡上进行相加。即主卡得到全局的梯度做一次optimizer.step()之后广播给其各个卡。
- DDP 是每一个GPU启动一个进程,各自持有模型副本。各自进行前向反向,得到本地梯度后,在 NCCL 的优化通道里并行地把各卡梯度求和,然后把「和」直接留存在每张卡上。通信是对等的、分散的、并行的,带宽利用率更好、扩展性更强。