

# SSD 动态规划模型

日期：2024 年 3 月 6 日

## 1 模型

$k$  为时刻下标,  $k = 0, 1, 2, 3, \dots, N$ .

$\Delta t$  为采样间隔.

$x_k$  为 SSD 当前状态, 我们把当前状态简化表示成当前  $[k-1, k]$  区间的 IOPS (Input/Output Operations Per Second), 即相当于  $x_k^{IOPS}$ . 在  $k-1$  时刻得到, 即未来时段需要执行多少 IO 的值. 定义  $y_j$  含义相同, 但  $j$  属于另一个时间尺度.

$IO\_R\_N_k$  为时段  $[k-1, k]$  的 IO 读序列的数量, 在  $k$  时刻得到.

$IO\_W\_N_k$  为时段  $[k-1, k]$  的 IO 写序列的数量, 在  $k$  时刻得到.

$GC\_RW\_N_k$  为时段  $[k-1, k]$  的前端 GC 需求数量, 在  $k$  时刻得到.

$GC\_N_{k-1}$  为当前  $[k-1, k]$  计划执行的 GC 数量, 在  $k-1$  时刻设置.

$V_l$  为当前时刻  $l$  剩余的 VPC 数量 (4kb),  $l$  对应的时间间隔为 10ms, 空白块的更新间隔为 10ms,  $l$  为时刻下标,  $l = 1, 2, \dots, L$ .

$BLK\_N_l$  为当前时刻  $l$  空白块数量, 在  $l$  时刻得到, 已知  $BLK\_N_0$ . 设置  $LBB$  和  $UBB$  为空白块数量在任意时刻的下界约束和上界约束.

$GC\_blk\_VPC_l$  为当前时刻  $l$  的累计 VPC4KB 个数值, 在  $l$  时刻得到.  $VPC_l$  为当前时刻 VPC4KB 个数值.

$FKB\_N$  回收单元 4KB 数量, 已知.

$ur_k$  和  $uw_k$  分别为当前时刻  $k$  采取的动作, 即决定执行 IO 读和写命令个数. 记  $u_k = (ur_k, uw_k)$ .  
 $ur_k, uw_k \geq 0 \quad \forall k = 0, 1, 2, \dots, N-1$ .

定义  $f_{SSD}$  为预测当前时刻 GC 执行数量函数, 对应  $GC\_N_k = f_{SSD}(ur_k, uw_k)$ .

当前时刻  $k$  的状态转移函数  $x_{k+1} = \frac{ur_k + uw_k}{\Delta t}$ .

我们可以假设 SSD 在整个过程中的是静态的, 即执行系统平稳运行, 没有发生故障, 同时假设处理结束时间为时刻  $N$ . 我们给出以下动态规划模型.

由于带宽波动约束与带宽分配模型可能有不同的时间粒度, 假设带宽波动约束的时间粒度更宽, 是带宽分配模型的  $M$  倍. 记带宽波动约束的时间下标为  $j = 0, 1, 2, \dots, N-1$ , 对应 IOPS 序列为  $y_j$ , 令当前时刻  $j$  的 IOPS 均值为  $AVG_j = \frac{\sum_{i=1}^{i \leq j} y_i}{j}$ , 最小值为  $MIN_j = \min\{y_1, y_2, \dots, y_j\}$ , 假设成本函数是:

$$g(u_k) = \begin{cases} -x_{k+1}, & \text{if } y_{j+1} \in [\frac{0.9j \cdot AVG_j}{j+0.1}, \frac{-0.9j \cdot AVG_j + (j+1)MIN_j}{0.9}] \\ \text{penalty} > 0, & \text{otherwise} \end{cases} \quad (1)$$

区间推导详见附录.

全过程成本函数是:

$$J(x_0; u_0, u_1, \dots) = \sum_{k=0}^{N-1} g(u_k) \quad (2)$$

我们可以将 SSD 调控问题描述为, 找到控制序列  $\pi = \{u_0, u_1, \dots\}$ , 使得全过程成本函数最小, 即尽量使得 IOPS 波动平稳且高. 并且保证总时间段内所有 IO 均被执行 (约束8 & 9).

$$\min_{\pi} J_{\pi}(x_0) = \min_{\{u_0, u_1, \dots\}} \sum_{k=0}^{N-1} g(u_k) \quad (3)$$

$s.t.$

$$y_j = \frac{\sum_{k=(j-1) \cdot M}^{j \cdot M-1} x_k}{M}, \forall j = 1, 2, \dots, \lfloor \frac{N}{M} \rfloor \quad (4)$$

$$GC\_N_k = f_{SSD}(ur_k, uw_k), \forall k = 0, 1, 2, \dots, N-1. \quad (5)$$

$$\sum_{t=0}^{t=k} ur_t \leq \sum_{t=1}^{t=k+1} IO\_R\_N_t, \forall k = 0, 1, 2, \dots, N-1. \quad (6)$$

$$\sum_{t=0}^{t=k} uw_t \leq \sum_{t=1}^{t=k+1} IO\_W\_N_t, \forall k = 0, 1, 2, \dots, N-1. \quad (7)$$

$$\sum_{t=0}^{t=N-1} ur_t = \sum_{t=1}^{t=N} IO\_R\_N_t. \quad (8)$$

$$\sum_{t=0}^{t=N-1} uw_t = \sum_{t=1}^{t=N} IO\_W\_N_t. \quad (9)$$

$$VPC_l = GC\_blk\_VPC_l - GC\_blk\_VPC_{l-1}. \quad (10)$$

$$VPC_0 = GC\_blk\_VPC_0. \quad (11)$$

$$VPC_1, \dots, VPC_N (\text{按顺序挑选的非零 VPC 序列}) \{VPC_m\} \quad (12)$$

$$BLK\_N_{l+1} = BLK\_N_l + \frac{GC\_N_k}{\Delta t / 10ms} \cdot \frac{FKB\_N - VPC_m}{VPC_m} - \frac{uw_k}{\Delta t / 10ms}, \forall k = 0, 1, 2, \dots, N-1, \quad (13)$$

从初始时刻开始, 当执行的 GC 总数超过  $VPC_1$ , 则调用  $VPC_2$  代入计算, 以此类推

$$(k) \cdot (\Delta t / 10ms) \leq l < (k+1) \cdot (\Delta t / 10ms). \quad (14)$$

$$LBB \leq BLK\_N_l \leq UBB, \quad LBB = 0, \quad UBB = 576000, \forall l = 1, 2, \dots, L. \quad (15)$$

函数  $GC\_N_k = f_{SSD}(ur_k, uw_k)$  输出为以下方程变量  $GCW$  的解:

$$c_1 \cdot GCR1 + c_2 \cdot GCR2 + d \cdot GCW = P - a \cdot ur_k - b \cdot uw_k \quad (16)$$

$$GCW - GCR1 - GCR2 = 0 \quad (17)$$

$$GCR1 : GCR2 = constant \quad (18)$$

$$GCR1, GCR2 \geq 0 \quad (19)$$

$$(a, b, c_1, c_2, d) = (0.1343, 0.1851, 0.2297, 0.4508, 1.0852 \times 10^{-13}) \quad (20)$$

$$P = 467798.1 \quad (21)$$

## 2 附录

### 2.1 反馈函数推导

公式 (1) 的推导过程如下:

带宽波动标准为: (平均值-最小值)/平均值  $\leq 10\%$ . 即  $\frac{AVG_j - MIN_j}{AVG_j} \leq 10\%$ . 并且可以得到

$$MIN_j \geq 0.9 \cdot AVG_j \quad (22)$$

在加入  $y_{j+1}$  后的平均值  $AVG_{j+1}$  是

$$AVG_{j+1} = \frac{j \cdot AVG_j + y_{j+1}}{j + 1} \quad (23)$$

所以,  $y_{j+1}$  应该满足

1. 如果  $y_{j+1}$  是最小值, 此时有  $y_{j+1} \leq MIN_j$ .

$$\frac{AVG_{j+1} - y_{j+1}}{AVG_{j+1}} \leq 10\% \quad (24)$$

即

$$\frac{j \cdot AVG_j + y_{j+1} - (j + 1) \cdot y_{j+1}}{j \cdot AVG_j + y_{j+1}} \leq 10\% \quad (25)$$

进一步

$$y_{j+1} \geq \frac{0.9j \cdot AVG_j}{j + 0.1} \quad (26)$$

并且有

$$\frac{0.9j \cdot AVG_j}{j + 0.1} \leq \frac{j \cdot MIN_j}{j + 0.1} < MIN_j \quad (27)$$

2.  $y_{j+1}$  非最小值, 此时有  $y_{j+1} \geq MIN_j$ .

$$\frac{AVG_{j+1} - MIN_j}{AVG_{j+1}} \leq 10\% \quad (28)$$

即

$$\frac{j \cdot AVG_j + y_{j+1} - (j + 1) \cdot MIN_j}{j \cdot AVG_j + y_{j+1}} \leq 10\% \quad (29)$$

进一步

$$y_{j+1} \leq \frac{-0.9j \cdot AVG_j + (j+1)MIN_j}{0.9} \quad (30)$$

并且有

$$\frac{-0.9j \cdot AVG_j + (j+1)MIN_j}{0.9} \geq \frac{-j \cdot MIN_j + (j+1)MIN_j}{0.9} = \frac{MIN_j}{0.9} \geq MIN_j \quad (31)$$

即  $MIN_j \leq \frac{-0.9j \cdot AVG_j + (j+1)MIN_j}{0.9}$ .