

Stage de fin d'année

Cloud HPC : Orchestration d'un cluster de Raspberry Pi

Anzid Zakaria Mr. Gerald Becker

Faculté des sciences
Université de Perpignan

MASTER
EN CALCUL
HAUTE PERFORMANCE,
SIMULATION



Université
Perpignan
Via Domitia
CRÉÉE EN 1970 - DÉVELOPÉE DEPUIS 2000

Table of Contents

- 1 Introduction
- 2 Contexte et Motivations
- 3 Objectifs du Projet
- 4 Technologies et Outils Utilisés
- 5 Configuration
- 6 Déploiement
- 7 Conclusion

INTRODUCTION

- Systèmes spécialisés pour résoudre des problèmes complexes nécessitant une puissance de calcul substantielle.
- Interconnexion de nombreux ordinateurs travaillant en parallèle pour des calculs et simulations.

- Traitement plus rapide et plus efficace de vastes quantités de données.
- Division des gros problèmes en parties plus petites, réparties entre les nœuds du cluster (calcul parallèle).

- Recherche scientifique : Simulation des systèmes complexes (comportement des matériaux, modèles météorologiques, dynamique des fluides).
- Ingénierie : Simulation des structures et systèmes (composants des avions et des automobiles).
- Analyse financière : Analyse des tendances boursières pour des prévisions.
- Apprentissage automatique : Entraînement des réseaux de neurones profonds nécessitant une puissance de calcul significative.

Exemples de Clusters HPC en France

- GENCI (Grand Équipement National de Calcul Intensif) : Gère les ressources de calcul intensif en France, incluant des supercalculateurs du CEA et CNRS.
- Jean Zay : Supercalculateur à l'IDRIS, utilisé pour la recherche en IA, physique, climatologie, etc.

Exemples de Clusters HPC à l'Échelle Mondiale

- Fugaku : Supercalculateur au Japon, utilisé dans la médecine et la modélisation climatique.
- Summit : Supercalculateur aux États-Unis, utilisé pour des recherches en biologie, astrophysique, et IA.

Pourquoi et Quand Choisir un Cluster de Raspberry Pi ?

- Alternative économique aux clusters HPC traditionnels : Bas coût, faible consommation d'énergie, et facilité d'interconnexion.
- Moins puissants que les clusters HPC traditionnels, mais efficaces pour des tâches de calcul distribué à échelle modeste.
- Fournir une plateforme abordable et éducative pour apprendre les principes de la mise en place, gestion et optimisation des clusters de calcul.

- Conteneurisation avec Docker : Encapsulation des applications pour un déploiement et une gestion simplifiés.
- Orchestration avec Kubernetes : Automatisation de la gestion des conteneurs, incluant l'équilibrage de charge, gestion des ressources et résilience aux pannes.
- Gestion des Tâches avec Slurm : Planification et gestion des tâches de calcul, optimisant l'utilisation du cluster.

- Configurer et interconnecter plusieurs Raspberry Pis pour former un cluster de calcul haute performance.
- Utiliser Docker pour encapsuler les applications.
- Utiliser Docker Swarm pour définir un nœud maître et les nœuds travailleurs.
- Mettre en œuvre Kubernetes pour orchestrer les conteneurs.
- Intégrer Slurm en tant que gestionnaire de tâches.

Introduction aux Raspberry Pi

- Utilisation de quatre Raspberry Pi 4 Model B Rev 1.4
- Processeur ARM Cortex-A72 quad-core
- Fonctionnalités: support pour fp, asimd

SSH (Secure Shell)

- Gestion à distance et administration
- Connexions sécurisées aux systèmes Linux embarqués
- Maintenance et contrôle via une seule interface

- Conteneurisation: virtualisation avec des espaces utilisateurs isolés
- Isolation: accès limité aux ressources
- Portabilité: exécution sur divers types d'infrastructure

- Efficacité des ressources: moins de ressources utilisées
- Démarrage rapide: en quelques secondes
- Gestion simplifiée: avec Docker
- Mise à jour et déploiement rapides
- Sécurité: isolation réduisant les risques

Processus de Création d'Images Docker

- 1 Création d'un Dockerfile
- 2 Spécification de l'image de base avec FROM
- 3 Exécution des commandes d'installation avec RUN
- 4 Copie des fichiers de l'hôte vers le conteneur avec COPY
- 5 Définition des variables d'environnement avec ENV
- 6 Définition de la commande à exécuter avec CMD
- 7 Construction de l'image avec `docker build`

Example Dockerfile

```
FROM ubuntu:22.04

RUN apt-get update && apt-get install -y gcc libomp-dev

COPY fibo /usr/local/bin/

ENV OMP_NUM_THREADS=4

#ENTRYPOINT ["/usr/local/bin/fibo"]

CMD ["/usr/local/bin/fibo", "50"]
```

Docker Swarm pour l'Orchestration des Nœuds

- Gestion efficace du cluster
- Orchestration centralisée des nœuds
- Configuration simple et déploiement rapide
- Convient pour des projets nécessitant une gestion de conteneurs efficace

- Plateforme open source d'orchestration de conteneurs
- Portabilité et flexibilité: déploiement cohérent
- Mise à l'échelle automatique des ressources
- Gestion des échecs et résilience
- Déploiements facile
- Isolation et sécurité
- Efficacité des ressources

- Gestion des ressources à grande échelle
- Coordination et allocation des ressources
- Optimisation des ressources disponibles
- Soumission des travaux et allocation équitable

Configuration des Raspberry Pis

- Préparation des Raspberry Pi avec Raspberry Pi OS 64 bits.
- Installation via Raspberry Pi Imager.
- Association au réseau Wi-Fi.
- Activation du service SSH(Création d'un fichier ssh vide dans notre repertoire overlays/boot avant de lancer la Raspberry)
- Attribution d'une adresse IP statique (En modifiant le fichier dhcpd.conf)

Association au réseau Wi-Fi

On a créé un fichier: */wpa_supplicant/wpa_supplicant.conf* :

```
country=FR
ctrl_interface=DIR=/var/run/wpa_supplicant GROUP=netdev
update_config=1

network={
    ssid="zakpi"
    psk="123456789"
    key_mgmt=WPA-PSK
}
```

Configuration de Docker

- Installation de Docker sur tout les Noeuds.
- Démarrage automatique de Docker. du status de Docker.

```
$ curl -fsSL https://get.docker.com | sh
$ sudo systemctl enable docker
$ sudo systemctl start docker
$ sudo systemctl status docker
```

Configuration de Docker Swarm

- Initialisation du nœud manager.
- Rejoindre des nœuds workers au Swarm.
- Vérification du cluster Swarm.

```
$ docker swarm init --advertise-addr <IP_du_manager>  
$ docker swarm join --token <token> <IP_du_manager>:2377  
$ docker node ls
```


Verification du status de notre Cluster.

```
pi@rpil:~$ sudo docker node ls
```

ID	HOSTNAME	STATUS	AVAILABILITY	MANAGER STATUS	ENGINE VERSION
2aumacqi6cmwe0ruqyrmgnm6d *	rpil	Ready	Active	Leader	26.1.4
lmjo4l8wwitch7n94alvl39td	rpil2	Ready	Active		26.1.4
n5cjs2vid1hniid1lnconkkyv	rpil3	Ready	Active		26.1.4
j3rez3d273svt8j3kbrngy5ai	rpil4	Ready	Active		26.1.4

```
pi@rpil:~$
```

Configuration de SLURM

- Installation et configuration de Munge.
- Installation de Slurm.
- Configuration de slurm.conf
- Partage via la commande scp.
- Démarrage des services Slurm.

Configuration de slurm.conf

```
# SLURM Configuration File

ClusterName=pi_cluster
SlurmctldHost=rpi1
SlurmdSpoolDir=/var/spool/slurmd
SlurmUser=slurm
SlurmdUser=root
StateSaveLocation=/var/spool/slurmctld

# Nodes definition
NodeName=rpi[1-4] CPUs=4 State=UNKNOWN

# Partition definition
PartitionName=debug Nodes=rpi[1-4] Default=YES MaxTime=INFINITE State=UP
```

Verification du status de slurm

```
pi@rpil:~ $ sinfo
PARTITION AVAIL  TIMELIMIT  NODES  STATE NODELIST
debug*      up    infinite     4   idle rpi[1-4]
```

Configuration de Kubernetes

- Choix de k3s.
- Modification du fichier /boot/cmdline.
- Configuration du nœud maître.
- Configuration des nœuds esclaves.
- Vérification de l'état du cluster.

```
$ curl -sfL https://get.k3s.io | sh -  
$ sudo systemctl status k3s  
$ sudo cat /var/lib/rancher/k3s/server/node-token
```

Joindre les Noeuds travailleurs

```
pi@rp12:~$ curl -sL https://get.k3s.io | K3S_URL=https://192.168.165.117:6443 K3S_TOKEN=K104010c1d3fb9eb17fddbdea98e7fe4f197963d0bc35fdbec39b266c4b4d6c21::server:ad1f84701fe696660dbdecc8c6d201a5 sh -
[INFO] Finding release for channel stable
[INFO] Using v1.29.6+k3s1 as release
[INFO] Downloading hash https://github.com/k3s-io/k3s/releases/download/v1.29.6+k3s1/sha256sum-arm64.txt
[INFO] Downloading binary https://github.com/k3s-io/k3s/releases/download/v1.29.6+k3s1/k3s-arm64
[INFO] Verifying binary download
[INFO] Installing k3s to /usr/local/bin/k3s
[INFO] Skipping installation of SELinux RPM
[INFO] Creating /usr/local/bin/kubectrl symlink to k3s
[INFO] Creating /usr/local/bin/crictl symlink to k3s
[INFO] Skipping /usr/local/bin/ctr symlink to k3s, command exists in PATH at /usr/bin/ctr
[INFO] Creating killall script /usr/local/bin/k3s-killall.sh
[INFO] Creating uninstall script /usr/local/bin/k3s-agent-uninstall.sh
[INFO] env: Creating environment file /etc/systemd/system/k3s-agent.service.env
[INFO] systemd: Creating service file /etc/systemd/system/k3s-agent.service
[INFO] systemd: Enabling k3s-agent unit
Created symlink /etc/systemd/system/multi-user.target.wants/k3s-agent.service → /etc/systemd/system/k3s-agent.service.
[INFO] systemd: Starting k3s-agent
pi@rp12:~$
```

Status du cluster

```
pi@rpi1:~ $ sudo k3s kubectl get nodes
```

NAME	STATUS	ROLES	AGE	VERSION
rpi1	Ready	control-plane,master	37m	v1.29.6+k3s1
rpi2	Ready	<none>	12m	v1.29.6+k3s1
rpi3	Ready	<none>	8m42s	v1.29.6+k3s1
rpi4	Ready	<none>	7m52s	v1.29.6+k3s1

Déploiement avec Docker et kubernetes

- Objectif: Déployer une application avec Docker et Kubernetes.
- Outils: Docker pour la conteneurisation, Kubernetes pour l'orchestration.

Compilation de l'application

- Commande: `gcc -fopenmp -o fibo mainfibo.c`
- Compilation de l'application avant la conteneurisation.

Création du Dockerfile

```
FROM ubuntu:22.04

RUN apt-get update && apt-get install -y gcc libomp-dev

COPY fibo /usr/local/bin/

ENV OMP_NUM_THREADS=4

#ENTRYPOINT ["/usr/local/bin/fibo"]

CMD ["/usr/local/bin/fibo", "50"]
```

Création de l'image Docker

- Commande: `sudo docker build -t /repertoire/ou/on/a/Dockerfile`
- Construction de l'image Docker contenant l'application compilée.

- Étapes:
 - Tag: `sudo docker tag fibo zakpi/fibo`
 - Push: `sudo docker push zakpi/fibo`
- Description: Publication de l'image sur Docker Hub pour la rendre accessible.

Création du fichier .yaml

- Définition de la configuration de déploiement pour Kubernetes.

```
apiVersion: apps/v1
kind: Deployment
metadata:
  name: fibo3
spec:
  replicas: 3
  selector:
    matchLabels:
      app: fibo3
  template:
    metadata:
      labels:
        app: fibo3
    spec:
      containers:
        - name: fibo3
          image: zakpi/fibo3
          resources:
            limits:
              cpu: "4"
              memory: "512Mi"
          ports:
            - containerPort: 80
```

MASTER
EN CALCUL
PERFORMANCE,
SIMULATION



Université
Perpignan
Via Domitia
CRÉÉE EN 1969

Déploiement dans Kubernetes

- Déploiement: `sudo k3s kubectl apply -f dep.yaml`
- Vérification: `sudo k3s kubectl get pods`
- Journal/log: `sudo k3s kubectl logs POD_ID`

Vérification du déploiement

```
pi@rpi1:~/fibonacci $ sudo k3s kubectl get pods
```

NAME	READY	STATUS	RESTARTS
fibo3-5697c87d7b-dxf4q	0/1	CrashLoopBackOff	1
fibo3-5697c87d7b-sq422	0/1	CrashLoopBackOff	1
fibo3-5697c87d7b-wjdwh	0/1	CrashLoopBackOff	1

```
pi@rpil:~/fibonacci $ sudo k3s kubectl logs fibo
Entrez n : fib(-361334760) = -361334760
temps pris : 0.000012 sec
```


Déploiement avec Docker Swarm

- Commande: `sudo docker service create --name fibo-service --replicas 3 zakpi/fibo-img1:latest`
- Description: Orchestration des conteneurs avec Docker Swarm.

- Fichier: `docker-compose.yml`
- Objectif: Configuration des services, réseaux et volumes pour une application multi-conteneurs.

Déploiement avec docker-compose.yml

- Commande: `sudo docker stack deploy -c docker-compose.yml fibo3_stack`
- Description: Déploiement et gestion simplifiée d'une application via Docker Compose.

```
version: '3.8'

services:
  fibo3:
    image: zakpi/fibo3
    deploy:
      replicas: 3
      resources:
        limits:
          cpus: '4'
          memory: 512M
    ports:
      - "80:80"
```

Défis rencontrés

- **Complexité de la configuration:** Installation et configuration de multiples technologies (Docker, Kubernetes, Docker Swarm, SLURM).
- **Gestion des erreurs:** Suivi et résolution des problèmes via les journaux et les commandes de vérification.

Améliorations potentielles

- **Intégration de SLURM:** Planifier et allouer les ressources de manière plus efficace pour optimiser la gestion des tâches de calcul.
- **Scaling:** Extension du cluster avec plus de nœuds Raspberry Pi ou intégration de nœuds plus puissants pour des applications plus complexes.

Nouveaux objectifs

- **Expérimentation avec d'autres orchestrateurs:** Explorer des alternatives à Kubernetes et Docker Swarm pour voir leurs avantages comparatifs.
- **Amélioration de la tolérance aux pannes:** Renforcement de la résilience et de la haute disponibilité du cluster.
- **Optimisation de la performance:** Tests et ajustements pour maximiser l'efficacité et la vitesse du cluster HPC.