

Continuous batching

看vllm的时候注意到了continuous batching这个技术点，按图索骥找到了最初提出它的论文《[Orca: A Distributed Serving System for Transformer-Based Generative Models](#)》，在这篇论文里它最初被称为 **Iteration Batching**。得益于它对吞吐能力的数倍提升，现在已成为 LLM 推理框架的标配能力了。一起来回顾一下它是如何被提出，又有哪些技术细节吧！

先解释一下后面会用到的图示的意思：大模型推理过程分为两部分，如下图，其中绿色为**prompt**，蓝色为**生成的每个token**，生成过程持续直到遇到stop token或达到最长长度。

t1	t2	t3	t4	t5	t6	t7	t8
S1	S1	A1	A1	A1	A1	EOS	

传统 static batching 存在什么问题？

Static batching指的是**按 batch 处理请求**，每个 batch 同时生成下一个 token，直到所有请求完成。但这会带来两个主要问题：

1. Early-finished (提前完成) 与 Late-joining (迟到加入)

指的是某些请求可以在batch中很早就完成，但并未释放资源，以让新的请求加入到batch中。这意味着GPU未被充分利用，比如下图中，请求s1生成了4个token，s3生成了3个，s2生成了1个，s4生成了1个，seq1、2、4结束标记后的白色方块就是GPU在空闲，什么都没有做，此时GPU利用率非常低，新请求也无法插队进来。同时这也意味着已经生成的短文本，要等待同一batch内其他文本生成完成才能返回给用户。

t1	t2	t3	t4	t5	t6	t7	t8
S1	S1	A1	A1	A1	A1	EOS	
S2	S2	S2	A2	EOS			
S3	S3	S3	S3	A3	A3	A3	EOS
S4	S4	S4	S4	S4	A4	EOS	

2. Batching an arbitrary set of requests (Batch 内部异构请求难以高效处理)

另一个问题在于，如何将多个请求组合成一个 batch 进行处理，以充分利用 GPU 的并行计算能力。然而，对同一 batch 内的请求进行处理时，要求在此次迭代中执行完全相同的操作，即每个请求待处理

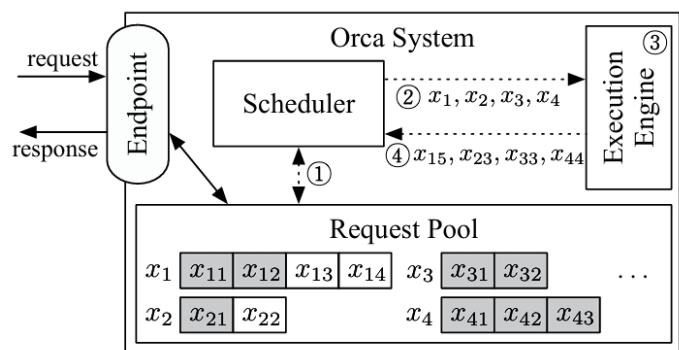
的张量形状需保持一致。尽管可以通过 padding（填充）和掩码矩阵的方式解决这一问题，但这种方式会严重浪费算力，尤其是在 Batch 内部存在异构请求的情况下，高效处理会变得更为困难。

如右图所示：

x3和x4：都在 initiation 阶段，但输入长度不同。可以通过补齐（padding）合批处理。

x1和x2：都在 increment 阶段，但生成进度不同，KV 缓存形状不一致，难以直接合批。

x1和x3：分别处于不同阶段（一个在 initiation 阶段，另一个在 increment 阶段），不能合批处理。initiation 阶段的所有 token 可以并行计算，increment 阶段不能并行。



因为是22年的文章，这里的 initiation 指的是“请求刚进入系统、prompt 输入的预填充阶段”；而 increment 表示正式进入 decode 阶段，也就是每次生成下一个 token 的过程。

综上所述，只有处在相同阶段、且输入或张量形状完全相同的请求才能同一个batch处理。

Continuous Batching 如何解决以上两个问题？

对于第一个问题的解决方法就是一旦一个batch中的某个请求完成生成，发射了一个end-of-seq token，就可以在其位置插入新的请求继续生成token，从而达到比static batching更高的GPU利用率。而之所以能这样实现，是因为一次推理只生成一个token，利用两次推理之间的空隙，就可以进行请求增减和显存分配。如下图所示，请求S1、S2、S4被处理完毕后，马上开始处理新的请求。

t1	t2	t3	t4	t5	t6	t7	t8
S1	S1	A1	A1	A1	A1	EOS	S6
S2	S2	S2	A2	EOS	S5	S5	S5
S3	S3	S3	S3	A3	A3	A3	EOS
S4	S4	S4	S4	S4	A4	EOS	S7

接下来根据论文中的伪代码详细讲解原理：

1-2行： n_scheduled : 当前正进行推理但尚未返回结果的microbatch数（与流水线并行有关）

`n_rsrv`: 当前尚未开始的请求在 K/V cache 中预留的最大 token slots 数。

4-5行: 基于到达时序, 从请求池中选出最多 `max_bs` 个请求, 并交给推理引擎, 生成每个请求的下一个token。

7行: 每个加入当前batch的请求都被标记为 `RUNNING`, 对应19行。

9-10行: 当正在执行的microbatch数等于 `n_workers` 时, 则不再调度

11-15行: 每个返回结果的请求状态更新为 `INCREMENT`, 如果某个请求预测是 `《EOS》`, 则释放对应的KV cache slots。

18-20行: 进程池中过滤掉 `RUNNING` 的请求, 按照FCFS的方式排序

22行: 如果达到了MicroBatch的大小, 结束循环。

23-26行: 针对新到的、未分配显存资源的请求, 为其预留 `req.max_tokens` 个 token Slot。若分配Slot数超过最大阈值, 则退出循环, 否则更新已预留Slot数, 并将该请求加入到 batch 中。

Algorithm 1: ORCA scheduling algorithm

Params: `n_workers`: number of workers, `max_bs`: max batch size, `n_slots`: number of K/V slots

```
1 n_scheduled ← 0
2 n_rsrv ← 0
3 while true do
4   batch, n_rsrv ← Select(request_pool, n_rsrv)
5   schedule engine to run one iteration of
     the model for the batch
6   foreach req in batch do
7     req.state ← RUNNING
8   n_scheduled ← n_scheduled + 1
9   if n_scheduled = n_workers then
10    wait for return of a scheduled batch
11   foreach req in the returned batch do
12     req.state ← INCREMENT
13     if finished(req) then
14       n_rsrv ← n_rsrv - req.max_tokens
15   n_scheduled ← n_scheduled - 1
16
17 def Select(pool, n_rsrv):
18   batch ← {}
19   pool ← {req ∈ pool | req.state ≠ RUNNING}
20   SortByArrivalTime(pool)
21   foreach req in pool do
22     if batch.size() = max_bs then break
23     if req.state = INITIATION then
24       new_n_rsrv ← n_rsrv + req.max_tokens
25       if new_n_rsrv > n_slots then break
26       n_rsrv ← new_n_rsrv
27       batch ← batch ∪ {req}
28   return batch, n_rsrv
```

对于第二个问题continuous batching采用 **Selective batching**方法。

哪些运算对输入形状没要求 (比如 Linear 层), 就把所有请求拼一起高效计算; 哪些运算必须对每个请求单独处理 (比如 Attention), 就分别算, 保证计算正确。

- **非 Attention 运算:** 诸如线性变换、LayerNorm、加法和 GeLU 等运算, 不需要进行Token之间的交互, 也就不需要区分出不同请求, 因此可以将多个请求的张量先进行拼接, 比如下图中x3和x4可以拼接为一个形状为 $[\sum L, H] = [5, H]$ 的二维张量, 再送入GPU进行计算。图中QKV Linear层的输入和输出分别是 $[7, H]$ 、 $[7, 3H]$, 因为用一个Linear层计算出了QKV3个矩阵, 故为3H。
- **Attention 运算:** Attention 要求只能在同一个请求内计算token之间的关系, 因此在进入 Attention 前插入一个 **Split** 操作, 分别计算每个请求的Attention; 随后再通过**Merge** 操作将各子结果重新合并, 以便后续运算继续使用批处理。

