

SMPI : Simulation d'applications MPI dans SimGrid

Pierre-Nicolas Clauss

Université de Nancy, Équipe AlGorille

17 février 2011



Plan

- Introduction
- Précision
- Scalabilité
- Vitesse
- Conclusion et perspectives

Plan

- Introduction
 - Motivations
 - Approches
 - Description de SMPI
- Précision
- Scalabilité
- Vitesse
- Conclusion et perspectives

Motivations : pourquoi utiliser la simulation ?

- ▶ Prédiction de performance (hypothèses scénaristiques)
 - ▶ Spécification de plateforme
 - ▶ Adaptation matérielle
 - ▶ Paramétrage applicatif
- ▶ Apprentissage (programmation parallèle, calcul haute-performance)
 - ▶ Pas de recours nécessaire à des plateformes réelles
 - ▶ Environnement local, pas d'interférences
- ▶ Défis à relever
 - ▶ **Précision** : la simulation reflète-t-elle la réalité ?
 - ▶ **Scalabilité** : quelle taille d'application simuler ? sur quelles plateformes ?
 - ▶ **Vitesse** : la simulation est-elle plus rapide que l'exécution réelle ?
 - ▶ **Reproductibilité** : les résultats sont-ils stables et réutilisables ?

Approches : comment faire une simulation ?

- ▶ Simulation *off-line*
 - ▶ Acquisition et rejeu de traces
 - ▶ Liée à un jeu de paramètres applicatifs
 - ▶ Besoin d'une taille minimale de plateforme
 - ▶ Impossibilité de simuler des applications sensibles au réseau
 - ▶ LogGOPSim, P*Si*NS
- ▶ Simulation *on-line*
 - ▶ Exécution directe du code
 - ▶ Simulation des temps de communication
 - ▶ Une seule machine nécessaire
 - ▶ MPI-NetSim, SMPI

Simulation *on-line* dans SMPI

- ▶ Implémentation partielle de MPI au-dessus de SimGrid
- ▶ Pas ou peu de modification du code (C ou Fortran)
- ▶ Exécution réelle du code sur une machine hôte
 - ▶ Report des temps d'exécution dans la simulation
 - ▶ Modèle CPU : ratio de puissance
- ▶ Simulation des communications
 - ▶ Modèle réseau par flux (ethernet)
 - ▶ Validité des modèles pour les applications MPI
- ▶ Repliement d'une application répartie dans un seul processus système
 - ▶ Sérialisation des calculs
 - ▶ Espace d'adressage unique
 - ▶ Nécessité de réduire l'emprunte mémoire (scalabilité) et CPU (vitesse)

Modèles réseaux existants dans SimGrid

- ▶ Caractéristiques des liens : latence (L) et bande-passante (B)
- ▶ Simulation par flux
 - ▶ Simulation rapide
 - ▶ Calcul de contention simple
- ▶ Modèle simple : $T(S) = L + \frac{S}{B}$
 - ▶ Modèle valide pour $S \geq 10$ Mo
- ▶ Modèle amélioré : $T(S) = \alpha \cdot L + \frac{S}{\min(\beta \cdot B, \frac{\gamma}{2 \cdot L})}$
 - ▶ α permet de modéliser le slow-start de TCP
 - ▶ β permet de modéliser le surcoût des en-têtes TCP/IP
 - ▶ γ permet de modéliser les effets de la fenêtre TCP
 - ▶ Modèle valide pour $S \geq 100$ Ko, trop gros pour des applications MPI
 - ▶ **Besoin d'un nouveau modèle réseau**

Validation expérimentale : mesure de l'erreur

- ▶ Comparer un temps réel R et un temps simulé S
- ▶ Différence : $Err = S - R$
 - ▶ $R = 10$ ms
 - ▶ $S = 9$ ms
 - ▶ $Err = -1$ ms
 - ▶ $R = 1$ s
 - ▶ $S = 1.001$ s
 - ▶ $Err = 1$ ms

Validation expérimentale : mesure de l'erreur

- ▶ Comparer un temps réel R et un temps simulé S
- ▶ Erreur relative : $Err = \frac{S-R}{R}$
 - ▶ $R = 10$ ms
 - ▶ $S = 9$ ms
 - ▶ $Err = -0.1$ (-10 %)
 - ▶ $R = 1$ s
 - ▶ $S = 1.001$ s
 - ▶ $Err = 0.001$ (0.1 %)

Validation expérimentale : mesure de l'erreur

- ▶ Comparer un temps réel R et un temps simulé S
- ▶ Erreur relative : $Err = \frac{S-R}{R}$
 - ▶ $R = 1$ s
 - ▶ $S = 0.5$ s
 - ▶ $Err = -0.5$ (-50 %)
 - ▶ $R = 1$ s
 - ▶ $S = 2$ s
 - ▶ $Err = 1$ (100 %)

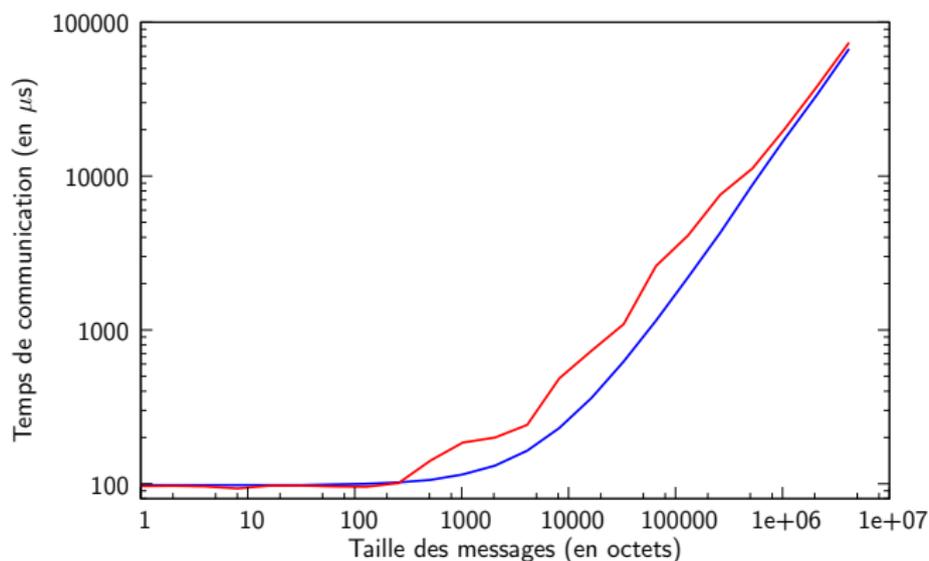
Validation expérimentale : mesure de l'erreur

- ▶ Comparer un temps réel R et un temps simulé S
- ▶ Erreur logarithme : $Err = |\ln(S) - \ln(R)| = |\ln(R) - \ln(S)|$
 - ▶ $R = 1$ s
 - ▶ $S = 0.5$ s
 - ▶ $Err = 0.69$ (100 %)
- ▶ $R = 1$ s
- ▶ $S = 2$ s
- ▶ $Err = 0.69$ (100 %)

Plan

- Introduction
- Précision
 - Opérations point-à-point
 - Opérations collectives
- Scalabilité
- Vitesse
- Conclusion et perspectives

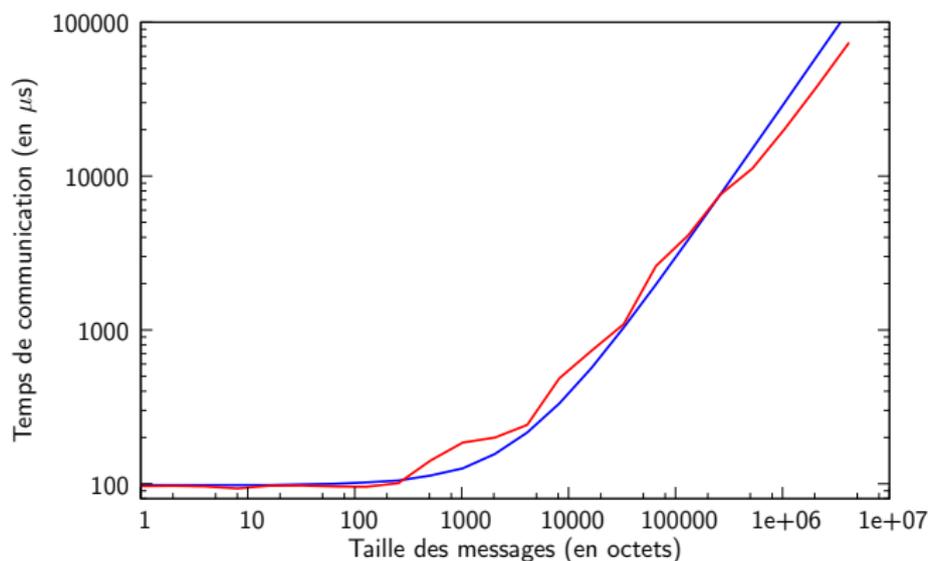
Communications point-à-point : *Griffon*



Mesures expérimentales avec SKaMPI

Modèle linéaire par défaut, 32.1% d'erreur

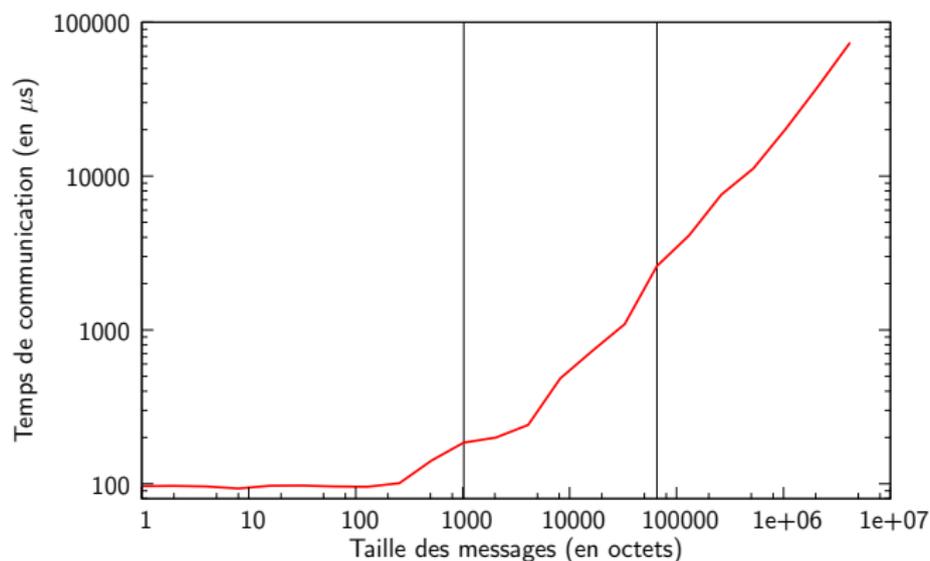
Communications point-à-point : *Griffon*



Mesures expérimentales avec SKaMPI

Modèle linéaire optimal, 18.5% d'erreur

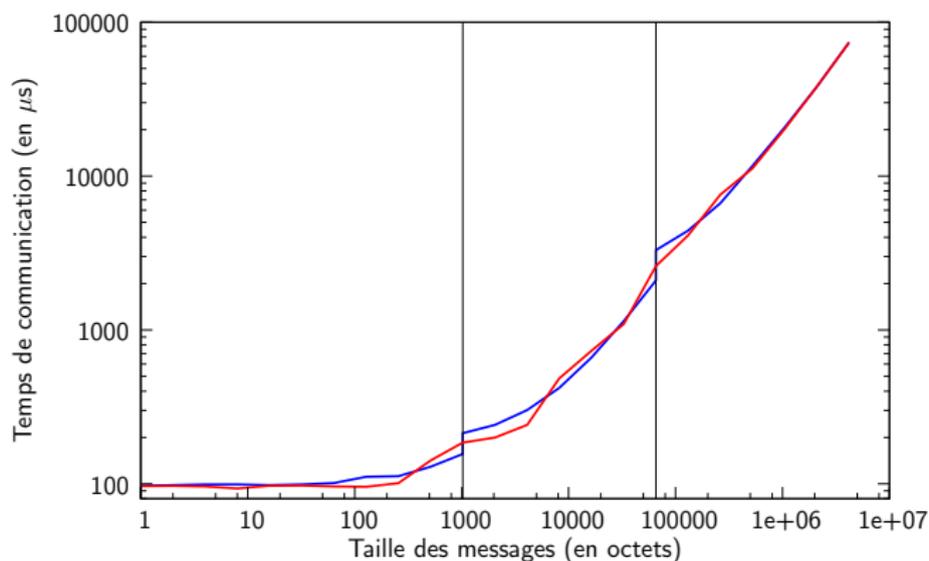
Communications point-à-point : *Griffon*



Mesures expérimentales avec SKaMPI

Découpage en morceaux

Communications point-à-point : *Griffon*



Mesures expérimentales avec SKaMPI

Nouveau modèle linéaire par morceaux, 8.63% d'erreur

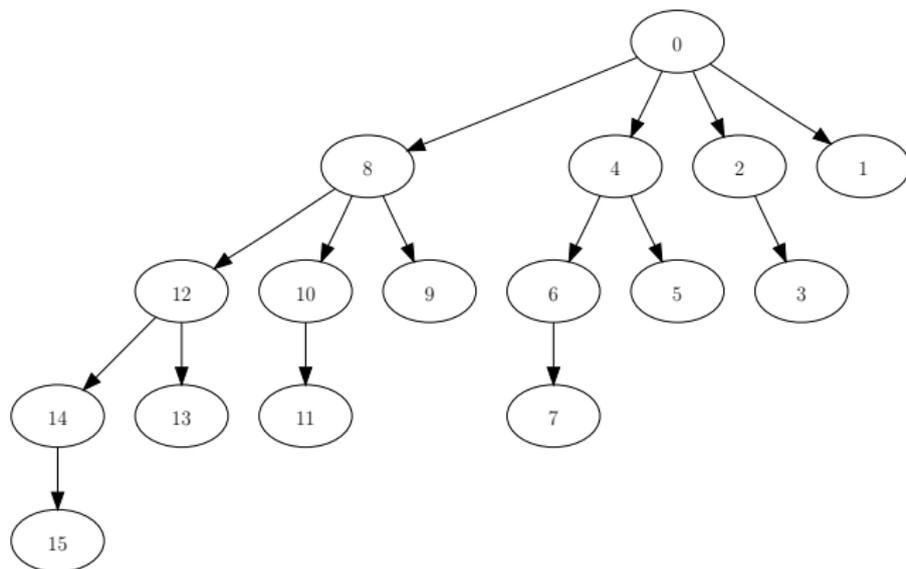
Instantiation du modèle linéaire par morceaux

- ▶ 9 paramètres au lieu de 3 pour le modèle précédent
 - ▶ 2 limites de segments
 - ▶ 2 facteurs α et β par segment
 - ▶ 1 facteur γ global
- ▶ SMPI est fourni avec un script d'instantiation qui utilise
 - ▶ 1 fichier de données au format SKaMPI
 - ▶ Le nombre de liens traversés lors du ping-pong
 - ▶ La valeur de L et B pour les liens
 - ▶ Les limites des segments

Collectives : choix des algorithmes

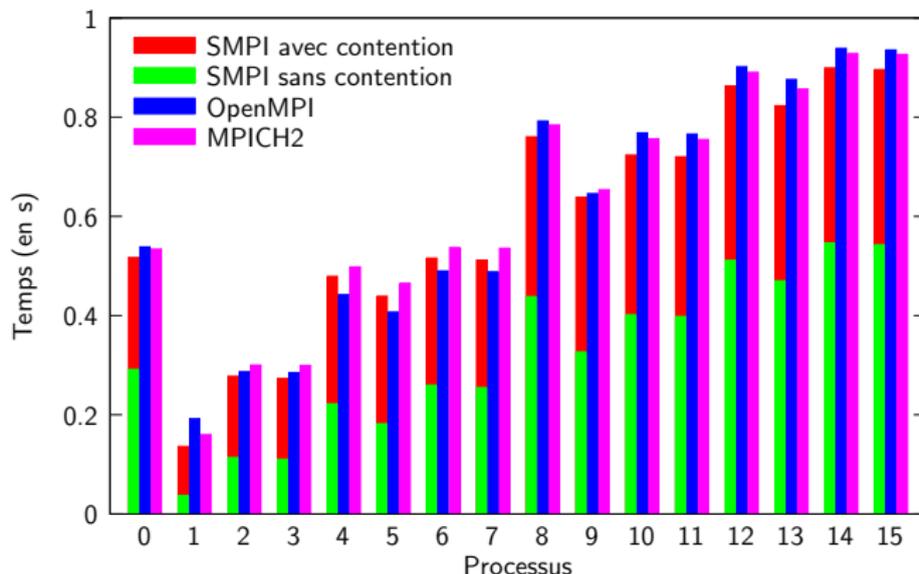
- ▶ Différents algorithmes optimaux dans différentes situations
- ▶ Monde réel (OpenMPI, MPICH2)
 - ▶ Sélection dynamique des algorithmes
 - ▶ Fonction du nombre de processus et de la taille des messages
- ▶ Monde simulé (SMPI)
 - ▶ Un seul algorithme pour tout les cas
- ▶ Conséquence : implémentation manuelle pour comparaison

One-to-many : MPI_Scatter



- ▶ Algorithme par arbre binomial
- ▶ 64 Mo à la racine, 4 Mo par processus

Scatter : Comparaison entre processus



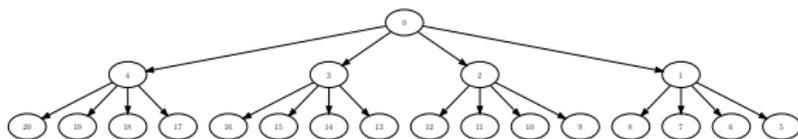
- ▶ La prise en compte de la contention est importante
- ▶ Comparaison SMPI/MPICH2 \Leftrightarrow OpenMPI/MPICH2 : 5.3% d'erreur

Plan

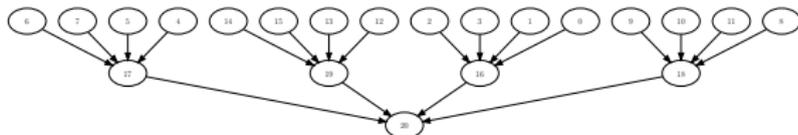
- Introduction
- Précision
- Scalabilité
 - NAS Benchmark Data Traffic
 - Réduction de la consommation mémoire
 - Résultats sur Data Traffic
- Vitesse
- Conclusion et perspectives

NAS : Data Traffic (DT)

- ▶ Peu de calculs (hormis la construction du graphe)
- ▶ Schémas de communications possibles :
 - ▶ WhiteHole (WH)



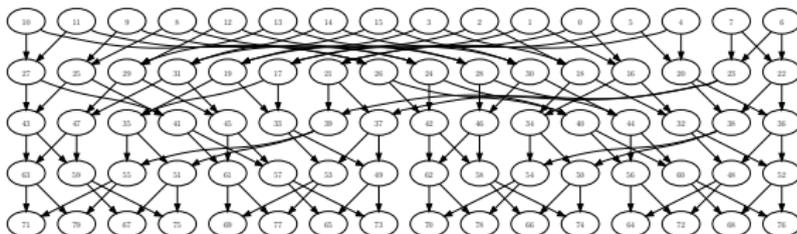
- ▶ BlackHole (BH)



- ▶ La taille du problème détermine le nombre de processus
 - ▶ Classe A : 21 processus
 - ▶ Classe B : 43 processus
 - ▶ Classe C : 85 processus

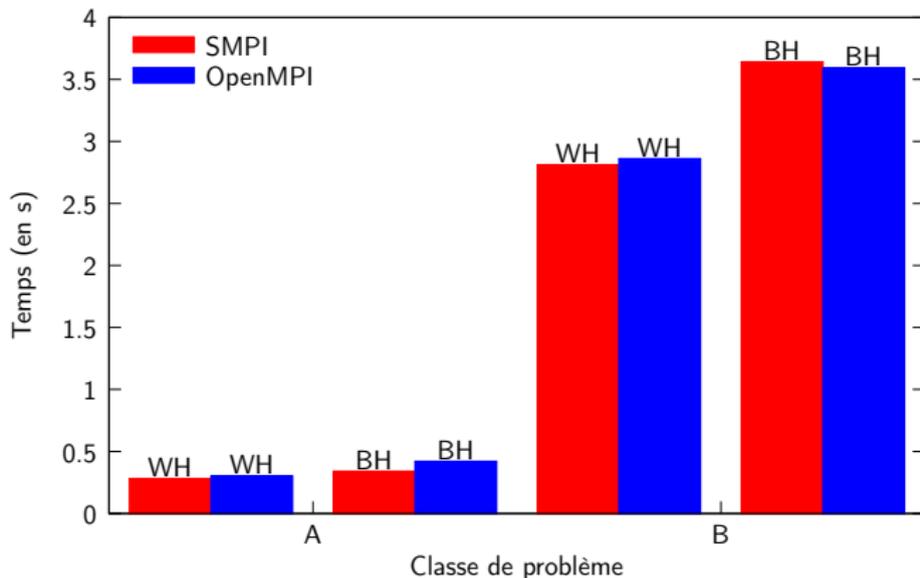
NAS : Data Traffic (DT)

- ▶ Peu de calculs (hormis la construction du graphe)
- ▶ Schémas de communications possibles :
 - ▶ Shuffle (SH)



- ▶ La taille du problème détermine le nombre de processus
 - ▶ Classe A : 80 processus
 - ▶ Classe B : 192 processus
 - ▶ Classe C : 448 processus

DT : Comparaison avec OpenMPI



- ▶ Erreur moyenne : 8.11%
- ▶ Difficile d'exécuter SH ou la classe C en réel : taille limite du cluster
- ▶ Pas assez de mémoire pour simuler SH au-delà de la classe B

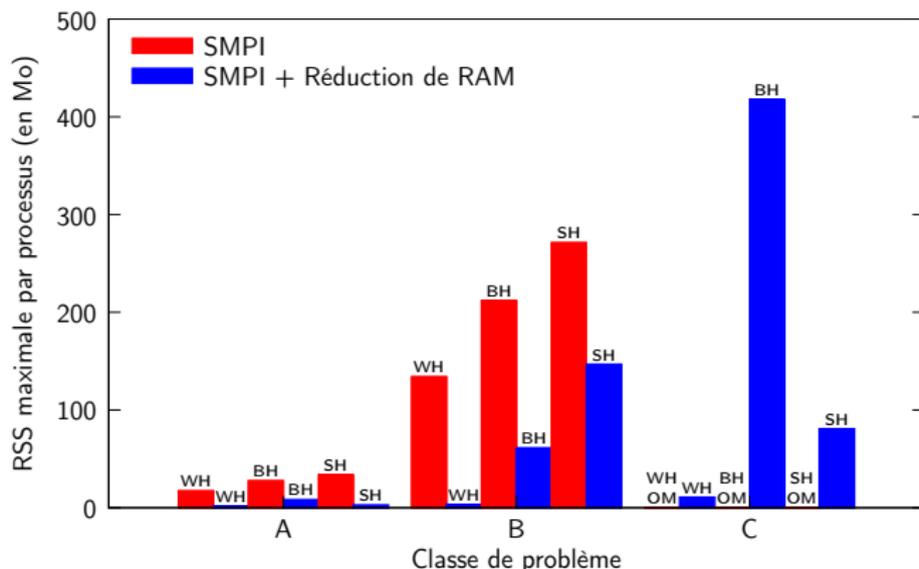
Réduction de la consommation mémoire

- ▶ Exemple :

```
double* data = (double*)SMPI_SHARED_MALLOC(...);  
...  
SMPI_SHARED_FREE(data);
```

- ▶ Changements mineurs
- ▶ Tableaux partagés entre les processus
 - ▶ Résultats des calculs faux
 - ▶ Temps simulés corrects

Réduction de la consommation mémoire : DT



- ▶ Gain en moyenne d'un facteur 11.9 (maximum 40.5)
- ▶ La classe C devient accessible

Plan

- Introduction
- Précision
- Scalabilité
- Vitesse
 - NAS Benchmark Embarassingly Parallel
 - Réduction de l'utilisation CPU
 - Résultats sur Embarassingly Parallel
- Conclusion et perspectives

NAS : Embarassingly Parallel (EP)

- ▶ Pas de communications (hors agrégation des résultats)
- ▶ Partage du calcul entre les processus

- ▶ Cas réel idéal : exécution parallèle des processus
- ▶ Simulation : exécution séquentielle des processus
- ▶ Simulation plus lente que l'exécution réelle avec moins de ressources

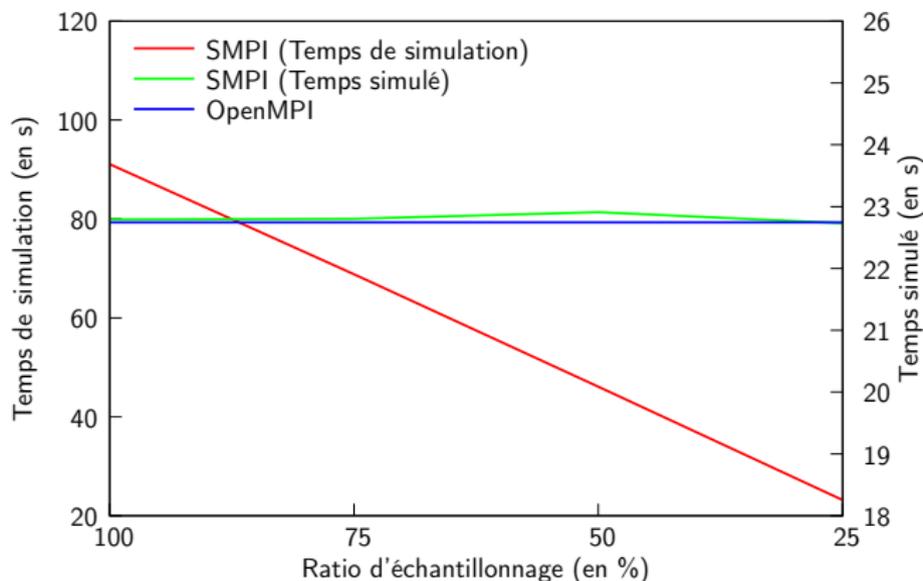
Réduction de l'utilisation CPU

- ▶ Exemple :

```
for(i = 0; i < n; i++) SMPI_SAMPLE_LOCAL(0.75*n,0.01) {  
    ...  
}  
...  
for(j = 0; j < k; j++) SMPI_SAMPLE_GLOBAL(0.5*k,0.01) {  
    ...  
}
```

- ▶ Changements mineurs
- ▶ Échantillonnage : mesure du temps CPU pour un ensemble d'itérations
 - ▶ Chaque processus exécute le nombre d'itérations spécifié (LOCAL)
 - ▶ Tous les processus participent à l'exécution (GLOBAL)
- ▶ Simulation des itérations restantes par la moyenne des mesures

Réduction de l'utilisation CPU : EP



- ▶ Diminution linéaire de l'utilisation CPU avec le ratio d'échantillonnage
- ▶ Pas de perte de précision de simulation

Plan

- Introduction
- Précision
- Scalabilité
- Vitesse
- Conclusion et perspectives

Conclusion

- ▶ SMPI est un simulateur fonctionnel qui permet la **reproductibilité**
 - ▶ Open Source
 - ▶ Script d'instantiation
- ▶ Le nouveau modèle réseau apporte plus de **précision**
- ▶ Les techniques de réduction de l'usage des ressources améliorent à la fois la **vitesse** et la **scalabilité**
- ▶ Les améliorations apportées ont fait l'objet d'une validation importante
 - ▶ Connaissance des cas positifs
 - ▶ Identification des points améliorables

Perspectives

- ▶ Améliorations à court terme
 - ▶ Prise en compte de comportements ethernet
 - ▶ Prise en compte de phénomène de sérialisation des paquets
- ▶ Objectifs à moyen terme
 - ▶ Modèles pour d'autres types de réseaux : Myrinet, Infiniband
- ▶ Objectifs à plus long terme
 - ▶ Simuler les entrées/sorties
 - ▶ Utiliser automatiquement les techniques de réduction à la compilation
 - ▶ Simuler une implémentation MPI donnée : OpenMPI, MPICH2