

X10: An Object-Oriented Approach to Non-Uniform Clustered Computing

秋山 茂樹

全体ミーティング (2010/7/27)

X10: An Object-Oriented Approach to Non-Uniform Clustered Computing

- 並列プログラミング言語 X10 の概要について述べた論文
 - 著者
 - IBM T.J.Watson Research Center
 - University of California, Los Angeles
 - IBM Toronto Laboratory
 - 発表場所
 - OOPSLA'05

X10

- HPC 向けの並列プログラミング言語
 - ノードが NUMA であるクラスタ (NUCC) を想定
 - IBM PERCS プロジェクトの一環
 - 2010 年までに並列アプリの生産性を10倍に
 - まだ発展途上
 - 2004年時点: ver. 0.4.1, 2010年現在: ver. 2.0.5

Motivation

- これまでの並列分散機構は NUCC に適さない
 - Thread, java.util.concurrent, java.rmi
 - ノード内での不均一なメモリアクセスを表現できない
 - MPI
 - ソフトウェアの複雑化
 - システムに詳しい人でも難しい
- NUCC システムのための新しい言語が必要

Goals (1/2)

- 安全性
 - エラーを起こしにくいような言語設計
 - 静的型チェックによる検証
- 解析のしやすさ
 - コンパイラ、静的解析、リファクタリング
 - 機能のシンプルさと一般性が必要

Goals (2/2)

- スケーラビリティ
 - スケーラブルでない機能を入れない
- 柔軟性
 - 性能向上のためには種々の並列性利用が不可欠
 - データ並列、タスク並列、パイプライン化、etc...
 - SPMD モデルは不適

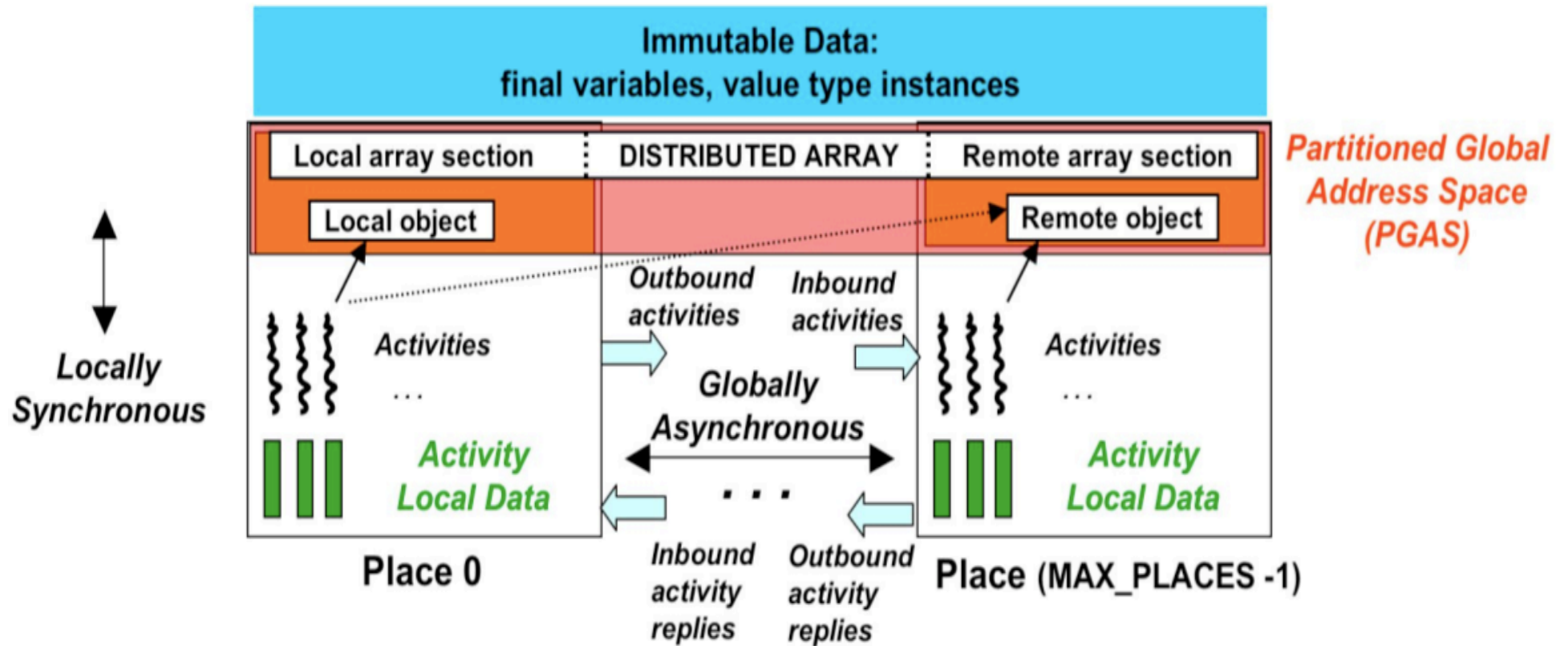
X10 逐次サブセット

- Java like な言語に加えて
 - Value classes
 - Region iterators
 - Type inference (略)
 - Constraint types (略)
 - etc...

X10 Programming Model

- lightweight threads
 - Asynchronous Activities, Foreach, Future
 - Atomic Blocks
- Partitioned Global Address Space (PGAS)
 - Places, At, Distributions, Ateach
 - Asynchronous Expression
- Clocks
- Value Classes

X10 Programming Model



Place

- (大雑把に言うと) 一つのノードを表現
 - オブジェクトとスレッド(Activity)の集合
 - ファーストクラスオブジェクトとして扱える
 - `here` で現在の `place` を取得
 - `obj.home` でオブジェクトの属する `place` を取得
 - `here.next()`, `here.prev()` など
 - CUDA Core や Cell の SPE を扱うことも想定 (?)

Place の性質

- Place の増減、ノード間での移動は不可 *1
- Place 間の mutable object, activity の移動は不可
 - immutable object は可
 - 他の place での activity の生成は可
- Place は仮想的
 - 計算資源への割り当てはランタイム次第

*1 place の hierarchical, dynamically varying notion は future work

Asynchronous Activities

- activity は lightweight thread
 - 生成: `async (P) S` cf. Cilk's `spawn`
 - ステートメント `s` を実行するスレッドを生成
 - `P` は activity を生成する place
 - 同期: `finish S` cf. Cilk's `sync`
 - `s` 内で起動した activity が終了するまで待つ

Asynchronous Activities: 例

fibonacci

```
class Fib {
  var r:int;
  public def this(n:int) {
    this.r = n;
  }
  public def run() {
    if (r < 2) return;
    val f1 = new Fib(r-1);
    val f2 = new Fib(r-2);
    finish {
      async f1.run();
      f2.run();
    }
    r = f1.result
      + f2.result;
  }
}
```

data copy

```
val t1 = new T();
finish async (here.next()) {
  val t2 = new T();
  async (t1) {
    t1.value = t2;
  }
}
```

Partitioned Global Address Space

- Globally Asynchronous, locally Synchronous (GALS)
 - local のデータにはアクセスできるが remote のデータにはアクセスできない (*Locality Rule*)
 - remote のデータにアクセスする際には、その place に activity を生成し、アクセスする
 - place 内では sequential consistency が成り立つ (?)
 - 実装が保証

Arrays, Regions, Distributions

- Region

- (多次元)配列の index (point) の集合:

- $[0..9]$: 集合 $\{(0), (1), \dots, (9)\}$

- $[0..9, 0..9]$: 集合 $\{(0, 0), (0, 1), \dots, (1, 0), \dots (1, 1)\}$

- Region に対する操作

- union, intersection, difference, etc...

次元に関わらず
Point 型として扱う

Arrays, Regions, Distributions

- Distribution
 - region のどの部分をどの place に割り当てるか
 - 組み込みの distribution
 - unique distribution
 - constant distribution
 - block distribution
 - block-cyclic distribution
 - etc...

Arrays, Regions, Distributions

- Distributed Array
 - 複数の Place にまたがる(多次元)配列
 - 生成する際に distribution を指定

二乗和の計算

```
val a = DistArray.make[Int](  
    [1..10]->here,  
    ((i):Point) => i);  
val sumsq = a.map((n:int) => n*n).reduce(Int.+, 0);
```

Foreach, Ateach

- 並列ループ: `foreach (p in C) S`
 - `C` に含まれるすべての `p` について、`p.home` で `S` を実行

配列のコピー

```
val a = Array.make[Int](((i):Point) => i);  
finish foreach ((i) in a.region) {  
    b(i) = a(i);  
}
```

Foreach, Ateach

- 並列ループ: `ateach (p in D) S`
 - distribution D に含まれるすべての point p について対応付けられた place で S を実行

配列のコピー

```
val a = DistArray.make[Int](dist, ((i):Point) => i);  
finish ateach ((i) in a.dist) {  
    a(i) = b(i);    // assert(a.dist == b.dist)  
}
```

Clocks

- バリア機構
 - activity に登録: `async clocked (c) S`
 - バリア: `next`

```
finish async {  
  val c = Clock.make();  
  async clocked (c) {  
    say("A-1"); next; say("A-2"); next; say("A-3");  
  }  
  async clocked (c) {  
    say("B-1"); next; say("B-2"); next; say("B-3");  
  }  
}
```

Atomic Blocks

- アトミックブロック: `atomic S`
- ステートメント `s` の実行をアトミックに行う
- 制約: `S` には `async` や `finish` に類する操作を書けない

```
var sum = 0;
finish foreach ((i) in [1..9]) {
  atomic {
    sum += i;
  }
}
System.OUT.println(i); // 45
```

Future

- Future: `val F = future (P) E;`
 - place P で式 E を非同期実行
 - `F.force()` で計算が終わるのを待ち、結果を取得

```
def fib(n:Int) {  
  if (n < 2) return n;  
  val f1 = future fib(n-1);  
  val f2 = future fib(n-2);  
  return f1.force() + f2.force();  
}
```

At Expression

- 同期実行: `val V = at (P) E;`
- place P で式 E を実行し、実行が終わるのを待ってその結果を返す

```
val t1 = new T();
finish async (here.next()) {
  val t2 = new T();
  async (t1) {
    t1.value = t2;
  }
}
```



```
val t1 = new T();
t1.value
  = at (here.next()) new T();
```

Value Classes

- 変更可能なフィールドを持たないクラス
 - value class のインスタンスはどの place からでもアクセスできる
 - `at (P) S` を使用する必要はない
- built-in value classes
 - `boolean, byte, char, int, String, etc...`

Property

- `async`, `finish`, `at`, `atomic`, `clock` を用いて記述されたプログラムはデッドロックしない
- `wait` が発生するのは `finish`, `at`, `clock`

wait-for グラフ: 各 activity における wait の依存関係を表現したグラフ

$A1 \rightarrow A2$ なら $A1$ は $A2$ の終了を待っている

$A1 \rightarrow C \rightarrow A2$ なら $A1$ は $A2$ の next を待っている

1. suspend した activity と clock をノードとしたグラフを考える
2. 各 clock からその clock が登録された activity(finish) へエッジを引く
3. 各 activity(next) からその activity に登録された clock へエッジを引く
4. 各 activity(finish S) から S で spawn された各 activity へエッジを引く

このとき、このグラフにサイクルができていれば deadlock