

Vérification du Déterminisme pour le Langage X10

Tomofumi Yuki (CSU/IRISA) Paul Feautrier (ENSL/INRIA)
Sanjay Rajopadhye (CSU) Vijay Saraswat (IBM)

ENS de Lyon
Paul.Feautrier@ens-lyon.fr

7 juin 2013

O mais c'est que, voyez-vous bien,
je n'ai point sujet d'être mécontent de mes polyèdres
A. Jarry

Le langage X10

L'analyse du flot des données

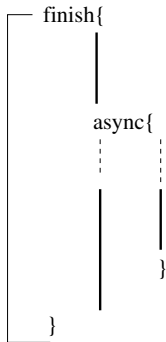
Les horloges de x10

Eliminating Clocks

Le langage X10

- ▶ développé à IBM Research (mais un clone à Rice sous la direction de Vivek Sarkar)
- ▶ dérivé de Java : langage à objet
- ▶ Partitioned Global Address Space (mais cet aspect ne sera pas développé dans cet exposé)
- ▶ parallélisme de contrôle par création d'*activités* (lightweight threads), hiérarchique et possiblement récursif. L'acte de création d'une activité est une opération de première classe.
- ▶ synchronisation de type fork/join, ou par barrières (voir plus loin), ou par sections critiques, ou par "remote method invocation".

Parallelisme async/finish



Syntaxe :

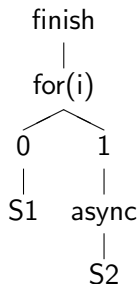
```
S ::= finish S
     | async S
     | {S; S}
     | for(x in exp .. exp) S
     | assignment
```

- ▶ `async` crée une *activité* (lightweight thread)
- ▶ analogie avec `fork / wait`
- ▶ la distinction global /local résulte de la visibilité des déclarations

Le cas de X10 : ordre d'exécution

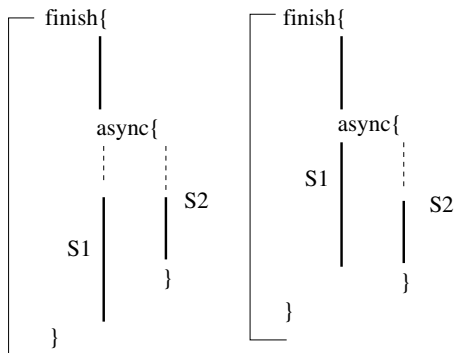
AST

```
finish
  for(i in 0..n-1){
    S1;
    async
      S2;
  }
```



Position vectors : $S1 : [f, i, 0]$ $S2 : [f, i, 1, a]$

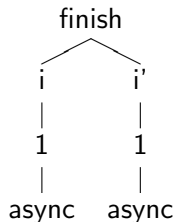
Indéterminisme



- ▶ L'ordre d'exécution dépend des décisions de l'ordonnanceur ou des performances des cœurs.
- ▶ La présence d'un `async` ne peut que retarder l'exécution de son contenu.

Ordre d'exécution de X10

- ▶ Exemple : comparer $[f, i, 1, a]$ et $[f, i', 1, a]$
- ▶ Ecrire l'ordre lexicographique :



$$\begin{aligned} [f, i, 1, a] &\ll [f, i', 1, a] \equiv f < f \\ &\vee (f = f \wedge i < i') \\ &\vee (f = f \wedge i = i' \wedge 1 < 1) \\ &\vee (f = f \wedge i = i' \wedge 1 = 1 \wedge a < a) \end{aligned}$$

- ▶ Tous les termes sont faux sauf le second. Mais :
- ▶ Il y a un `async` non couvert par un `finish` dans la branche gauche, donc le terme doit être omis.

Les deux opérations sont incomparables et l'ordre d'exécution est partiel.

Analyse du flot des données pour X10

- ▶ On ne considère que les programmes X10 polyédriques
- ▶ La définition de l'ensemble des sources potentielles, E reste la même
- ▶ mais comme l'ordre d'exécution est partiel, il peut ne pas exister un maximum unique
- ▶ on doit utiliser le concept d'extrema :

$$\overline{E} = \{x \in E \mid \neg \exists y : x \prec y\}$$

- ▶ \overline{E} n'est pas obligatoirement un singleton, il peut y avoir plusieurs sources, donc indéterminisme.

Hasards

Quand il y a plusieurs sources possibles, on dit que le programme a un *hasard* (*race* en Anglais).

Classification :

- ▶ Si l'écriture et la lecture ne sont pas comparable pour \prec c'est presque sûrement un bug, car la lecture peut accéder à une cellule non initialisée.
- ▶ S'il y a ambiguïté entre plusieurs écritures, c'est peut être un bug, mais l'ambiguïté peut être levée :
 - ▶ par une écriture postérieure qui écrase la valeur ambiguë
 - ▶ par des considérations sémantiques

Dans tous les cas, le dernier mot doit rester au programmeur.

Les horloges de X10

Les horloges (*clocks*) sont une variante plus souple des barrières classiques. Un programme X10 peut exploiter plusieurs barrières.

Principe :

- ▶ à un instant donné, plusieurs activités peuvent être rattachées à une même horloge
- ▶ une activité qui exécute `advance()` ; se bloque jusqu'à ce que toutes les activités rattachées aient fait de même.
- ▶ à ce moment, toutes les activités redémarrent.

Il existe deux syntaxes.

Syntaxe implicite

Les horloges n'ont pas de nom, et sont gérées d'après le contexte

```
clocked finish{
```

```
...
```

```
clocked async{
```

```
...
```

```
advance();
```

```
...
```

```
}
```

```
...
```

```
advance();
```

```
}
```

▶ l'activité principale crée une horloge par `clocked finish` à laquelle elle est rattachée

▶ `clocked async` crée une activité rattachée à l'horloge la plus proche

▶ les deux activités se synchronisent par `advance()` ;

▶ les deux activités atteignent leur accolades finales, l'horloge est détruite.

Dans ce qui suit, on ne considèrera que les programmes à une seule horloge. Nous conjecturons que le cas général peut se réduire à ce cas particulier.

Le compteur d'activation

On peut visualiser le fonctionnement d'une horloge de la façon suivante :

- ▶ Chaque activité (qui ne peut être rattachée qu'à une seule horloge) entretient un compteur qui est incrémenté de 1 à chaque `advance()` ;
- ▶ Les activités rattachées ne peuvent "passer la barrière" que si tous les compteurs sont égaux
- ▶ L'implémentation peut évidemment être différente.
- ▶ On peut étendre la notion de compteur d'activation à toutes les opérations du programme
- ▶ u étant le vecteur de position d'une opération, on note $\phi(u)$ la valeur courante du compteur d'activation.
- ▶ Si $\phi(u) < \phi(v)$, alors u est exécutée avant v , même si ces deux opérations ne sont pas dans la même activité.

Ordre d'exécution avec horloges

- ▶ Si le programme est polyédrique, la valeur du compteur peut être calculée statiquement par des techniques classiques (E. Ehrhart, M. Brion). C'est une fonction (en général un polynôme) du vecteur de position.
- ▶ L'ordre d'exécution est la fermeture transitive de l'union de l'ordre \prec et de la relation $\phi(u) < \phi(v)$, qui se simplifie en trois cas :

$$\begin{aligned}u &\prec v, \\ \phi(u) &< \phi(v) \\ u &\prec u' \quad , \quad \phi(u') = \phi(v),\end{aligned}$$

Dans le dernier cas, v doit être une `advance()` ;.

FIXME : more

Déterminisme

Plutôt que d'étendre une analyse du flot de donnée au cas des horloges, on propose de décider quels sont les hasards que les horloges éliminent.

Soit u et v deux instances qui engendrent un hasard.

- ▶ Il existe une relation polyédrique $H(u, v)$ qui exprime l'existence d'un hasard
- ▶ Il est impossible que $u \prec v$ ou $v \prec u$, et u et v ne sont pas des `advance()` ;
- ▶ Le hasard ne subsiste que si le système :

$$\phi(u) = \phi(v) \\ H(u, v)$$

est satisfiable

Méthodes de résolution

- ▶ Les ϕ s peuvent être des polynomes, et les variables sont entières ; donc le problème est probablement indécidable (10ème problème de Hilbert)
- ▶ Utiliser des heuristiques : résoudre en réels (Z3 ou Quepcad), puis appliquer le test du pgcd
- ▶ Cas particulier : les ϕ sont linéaires
- ▶ Autres heuristiques, soit générales (voir Z3) soit propres à X10 (cas des polynomes identiques).

Un exemple, III

Troisième solution :

```
clocked finish{
  int x;
  clocked async{
    for(i in 0..n-1){
      advance();
      x = F();           //W
      advance();
    }
  }
}

clocked async{
  for(i in 0..n-1){
    advance();
    advance();
    G(x); //R
  }
}
```

$\phi(W, i) = 2i + 1$, $\phi(R, i') = 2i' + 2$, l'équation $\phi(W, i) = \phi(R, i')$ n'a pas de solution *entière* (c'est le test du pgcd), le programme est déterministe, mais il n'a plus de parallélisme.

Noter que le test du pgcd s'applique aussi bien à un polynome qu'à une forme linéaire.

Eliminating clocks

Motivation

- ▶ Curiosity : X10 has two kinds of barriers

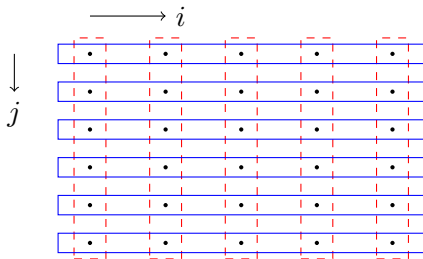
1. `advance()`
2. `end of finish`

Are they interchangeable ?

- ▶ Efficiency :
 - ▶ creating activities is cheap, clock management is expensive
 - ▶ reducing overhead → target finer grain activities
- ▶ Enabling scheduler optimizations :
 - ▶ task-based parallelism
 - ▶ end-of-life synchronization only

Idea

- ▶ Rewrite the program in order of increasing “dates”



- ▶ Replace successive “phases” of “S...;advance()” sequences with finish blocks (\rightarrow use only end-of-finish barriers)

Assumptions

- ▶ Only one clock at a time (clocked `finish`/async)
- ▶ As many clocked asyncs and advances as necessary
- ▶ Nested `finish` allowed

General solution

- ▶ Iterate on time steps

```
for ( d=0 ; <some work is left> ; d++ )  
  finish {  
    execute a copy of the program where  
    - "advance" becomes " $++\phi$ "  
    - "S;" becomes "if (d ==  $\phi$ ) S;"  
  }
```

- ▶ Requires :

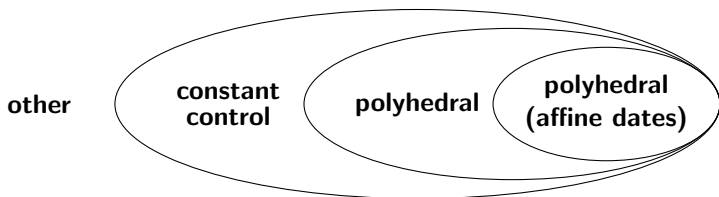
- ▶ maintaining clock values (advance $\rightarrow ++\phi$)
→ repeatedly reproducing control
- ▶ changing state at appropriate times (S \rightarrow if (d == ϕ) S)
→ conditionally reproducing effects
- ▶ Valid only on *constant control* programs
 - ▶ known start state
 - ▶ no side-effect in control (loop and branch conditions)

Correctness

- ▶ On constant control programs :
- ▶ All instructions are “executed” (including advances)
- ▶ Take any two instructions instances S and T :
 - ▶ if $\phi(S) < \phi(T)$, they are executed during distinct iterations of the outermost loop (on d , which is monotonically increasing)
 - ▶ if $\phi(S) = \phi(T)$, they are executed during the same iteration of the outermost loop, but in original program order

Variations

- ▶ The general solution may not be the most efficient...
- ▶ but there are sub-classes of program that can be optimized
- ▶ The space we consider is :



- ▶ Polyhedral programs are made of :
 - ▶ loops with affine bounds
 - ▶ branches on affine conditions
 - ▶ arbitrary instructions

Constant control

```
finish {  
  async {  
  
    for(i in 0..N-1) {  
      S0(i);  
      if (a0[i] > 0) advance;  
    } }  
  async {  
  
    for(i in 0..N-1) {  
      S1(i);  
      if (a1[i] > 0) advance;  
    } } }  
}
```

- ▶ Input dependent synchronization

Constant control

```
for ( d=0 ; ??? ; d++ ) {  
  
  finish {  
    async {  
  
      for(i in 0..N-1) {  
        S0(i);  
        if (a0[i] > 0) advance;  
      } }  
    }  
  
    async {  
  
      for(i in 0..N-1) {  
        S1(i);  
        if (a1[i] > 0) advance;  
      } } }  
}
```

- ▶ Input dependent synchronization
- ▶ Wrap a loop around the block

Constant control

```
for ( d=0 ; ??? ; d++ ) {  
  int  $\phi = 0$ ;  
  finish {  
    async {  
      int  $\phi_0 = \phi$ ;  
      for(i in 0..N-1) {  
        S0(i);  
        if (a0[i] > 0) advance ++ $\phi_0$ ;  
      } }  
    async {  
      int  $\phi_1 = \phi$ ;  
      for(i in 0..N-1) {  
        S1(i);  
        if (a1[i] > 0) advance ++ $\phi_1$ ;  
      } } }  
}
```

- ▶ Input dependent synchronization
- ▶ Wrap a loop around the block
- ▶ Maintain date (local dates capture enclosing date on startup)

Constant control

```
for ( d=0 ; ??? ; d++ ) {  
  int  $\phi$  = 0;  
  finish {  
    async {  
      int  $\phi_0$  =  $\phi$ ;  
      for(i in 0..N-1) {  
        S0(i) if (d ==  $\phi_0$ ) S0(i);  
        if (a0[i] > 0) ++ $\phi_0$ ;  
      } }  
    async {  
      int  $\phi_1$  =  $\phi$ ;  
      for(i in 0..N-1) {  
        S1(i) if (d ==  $\phi_1$ ) S1(i);  
        if (a1[i] > 0) ++ $\phi_1$ ;  
      } } }  
}
```

- ▶ Input dependent synchronization
- ▶ Wrap a loop around the block
- ▶ Maintain date (local dates capture enclosing date on startup)
- ▶ **Guard statements**

Constant control

```
for ( d=0 ; ??? ; d++ ) {  
  int  $\phi$  = 0;  
  finish {  
    async {  
      int  $\phi_0$  =  $\phi$ ;  
      for(i in 0..N-1) {  
        if (d ==  $\phi_0$ ) S0(i);  
        if (a0[i] > 0) ++ $\phi_0$ ;  
      } }  
    async {  
      int  $\phi_1$  =  $\phi$ ;  
      for(i in 0..N-1) {  
        if (d ==  $\phi_1$ ) S1(i);  
        if (a1[i] > 0) ++ $\phi_1$ ;  
      } } }  
}
```

- ▶ Input dependent synchronization
- ▶ Wrap a loop around the block
- ▶ Maintain date (local dates capture enclosing date on startup)
- ▶ Guard statements
- ▶ Flag any action (either S_i or $++\phi$), go on as long there is some

Polyhedral programs I

- ▶ Nested loops with affine bounds, arbitrary instructions
- ▶ Dates are polynomials over counters and parameters
- ▶ Example :

```
for ( i in 0..(N-1) ) {  
  async {  
    for ( j in 0..(M-1) ) {  
      S0(i,j);  
      for ( k in 0..(i-1) ) {  
        S1(i,j,k);  
        advance();  
      }  
    }  
  }  
  advance();  
}
```

Polyhedral programs I

- ▶ Nested loops with affine bounds, arbitrary instructions
- ▶ Dates are polynomials over counters and parameters
- ▶ Example :

```
for ( i in 0..(N-1) ) {  
  async { //  $\phi = i$   
    for ( j in 0..(M-1) ) {  
      S0(i,j); //  $\phi = i + (j(j-1)/2$   
      for ( k in 0..(i-1) ) {  
        S1(i,j,k); //  $\phi = i + j(j-1)/2 + k$   
        advance();  
      }  
    }  
  }  
  advance();  
}
```

Polyhedral programs II

Polyhedral programs with affine dates I

- ▶ When all times are affine, instructions+dates can be manipulated as (abstract) polyhedra

- ▶ Example :

```
finish {  
  for ( i in 0..(N-1) ) {  
    async  
      for ( j in i..(N-1) ) {  
        S0(i,j);  
        advance();  
      }  
    advance  
    async  
      for ( j in 0..(i-1) ) {  
        S1(i,j);  
        advance();  
      }  
  }  
}
```


Polyhedral programs with affine dates I

- ▶ When all times are affine, instructions+dates can be manipulated as (abstract) polyhedra

- ▶ Example :

```
finish {  
  for ( i in 0..(N-1) ) {  
    async //  $\phi = i$   
    for ( j in i..(N-1) ) {  
      S0(i,j); //  $\phi = i+j-i = j$   
      advance();  
    }  
    advance  
    async //  $\phi = i+1$   
    for ( j in 0..(i-1) ) {  
      S1(i,j); //  $\phi = i+1+j$   
      advance();  
    }  
  }  
}
```

Polyhedral programs with affine dates I

- ▶ When all times are affine, instructions+dates can be manipulated as (abstract) polyhedra

- ▶ Example :

```

finish {
  for ( i in 0..(N-1) ) {
    async //  $\phi = i$ 
      for ( j in i..(N-1) ) {
        S0(i,j); //  $\phi = i+j-i = j$ 
        advance();
      }
    advance
    async //  $\phi = i+1$ 
      for ( j in 0..(i-1) ) {
        S1(i,j); //  $\phi = i+1+j$ 
        advance();
      }
  }
}
    
```

```

S0 := [N] ->
    {[i,j,t,0]:
     0<=i<N and
     i<=j<N and
     t=j };
S1 := [N] ->
    {[i,j,t,1]:
     0<=i<N and
     0<=j<i and
     t=i+j+1 };
M := {[i,j,t,p]
      -> [t,i,j,p]};
R := M(S0+S1);
codegen R;
    
```

Polyhedral programs with affine dates II

- ▶ Final result provided by CLoog (+ finish around d-iterations, + async around statements) :

```
for (int d = 0; d <= N - 1; d += 1)
  finish
  for (int c1 = 0; c1 <= d; c1 += 1) {
    if (d >= c1 + 1 && 2 * c1 >= d)
      async S1(c1, d - c1 - 1);
      async S0(c1, d);
  }
for (int d = N; d <= 2 * N - 2; d += 1)
  finish
  for (int c1 = d - d / 2; c1 <= N - 1; c1 += 1)
    async S1(c1, d - c1 - 1);
```

- ▶ Note : 2D \rightarrow 2D

Conclusion

- ▶ L'analyse `async / finish` est correcte et complète pour un programme polyédrique
- ▶ L'introduction des horloges rend l'analyse incorrecte (il peut y avoir des faux signalements)
- ▶ Il en sera de même si on tente d'élargir le modèle polyédrique (par exemple, `advance()` ; sous condition)

Il faudra traiter les autres traits de X10 : `atomic` et `at`.

Y a-t-il d'autres applications du modèle polyédrique à X10 : recherche de parallélisme supplémentaire, transformations de programmes, tuilage ?