

# 格点计算新软件框架构想

宫明

中科院高能所  
CLQCD 合作组

2022.10.10

- 1 背景与思考脉络
- 2 新软件框架的结构
- 3 目前进度与阶段计划

1 背景与思考脉络

2 新软件框架的结构

3 目前进度与阶段计划

# 中国格点计算的软件危机

## 硬件架构的发展

向量机 -> 定制芯片 -> 集群 -> 异构

## 中国超算的特点

- 独立发展
- 产品线丰富
- 未来潜力大

# 中国格点计算的软件危机

## 硬件架构的发展

向量机 -> 定制芯片 -> 集群 -> 异构

## 中国超算的特点和困难

- 独立发展 —— 与美国逐渐脱钩
- 产品线丰富 —— 互不兼容
- 未来潜力大 —— 版本快速变化

# 中国格点计算的软件危机

## 硬件架构的发展

向量机 -> 定制芯片 -> 集群 -> 异构

## 面向中国超算的特点和困难的对策

- 独立发展 —— 与美国逐渐脱钩 —— 不能跟随 USQCD/QUDA
- 产品线丰富 —— 互不兼容 —— 可移植性是痛点
- 未来潜力大 —— 版本快速变化 —— 要设计前瞻性的框架

# 中国格点计算的软件危机

## 硬件架构的发展

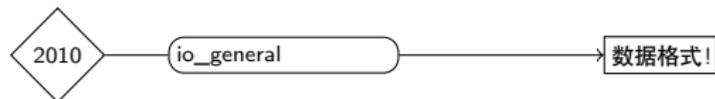
向量机 -> 定制芯片 -> 集群 -> 异构

## 面向中国超算的特点和困难的对策

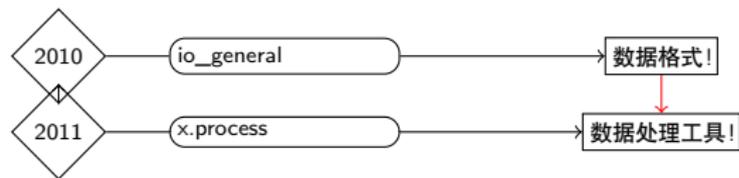
- 独立发展 —— 与美国逐渐脱钩 —— 不能跟随 USQCD/QUDA
- 产品线丰富 —— 互不兼容 —— 可移植性是痛点
- 未来潜力大 —— 版本快速变化 —— 要设计前瞻性的框架

重起炉灶，研发一个自己的程序框架，一个面向多样化大规模异构环境的、高效的、方便扩展的、有前瞻性的框架！

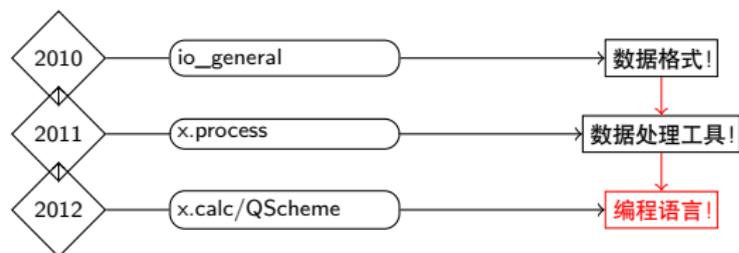
# 思考的脉络



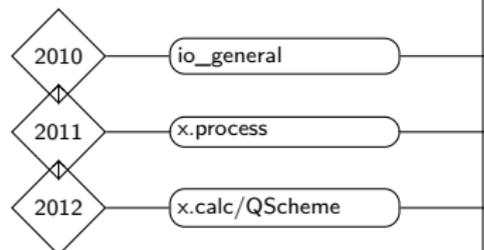
# 思考的脉络



# 思考的脉络



# 思考的脉络



## 栗子：MPI 并行化

I have a function

```
(define (my_func par1 par2 par3)
  ...
)
```

I have an MPI wrapper

```
(define (x.grind/mapi f . dims)
  ...
)
```

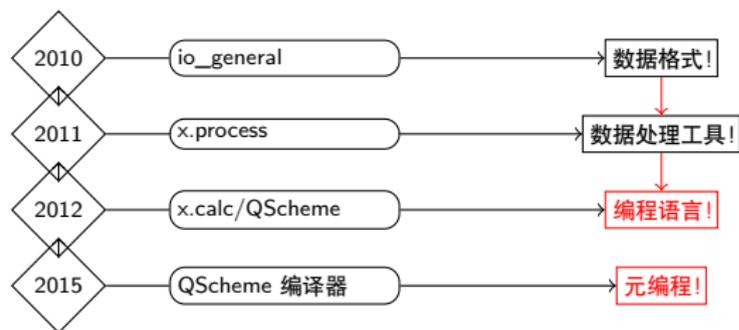
MPI function!

```
(define my_mpi_func
  (x.grind/mapi my_func 'mass 't))
```

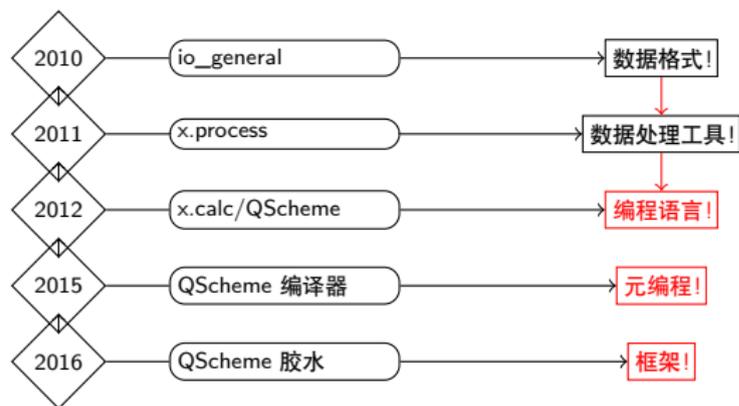
宫明

CLQCD

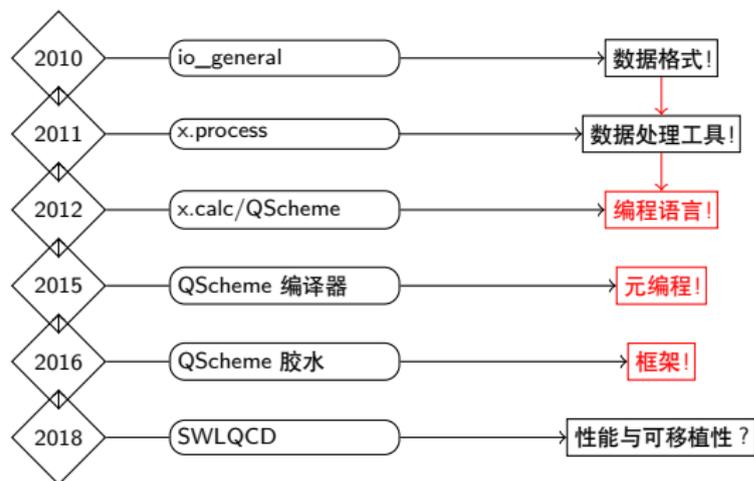
# 思考的脉络



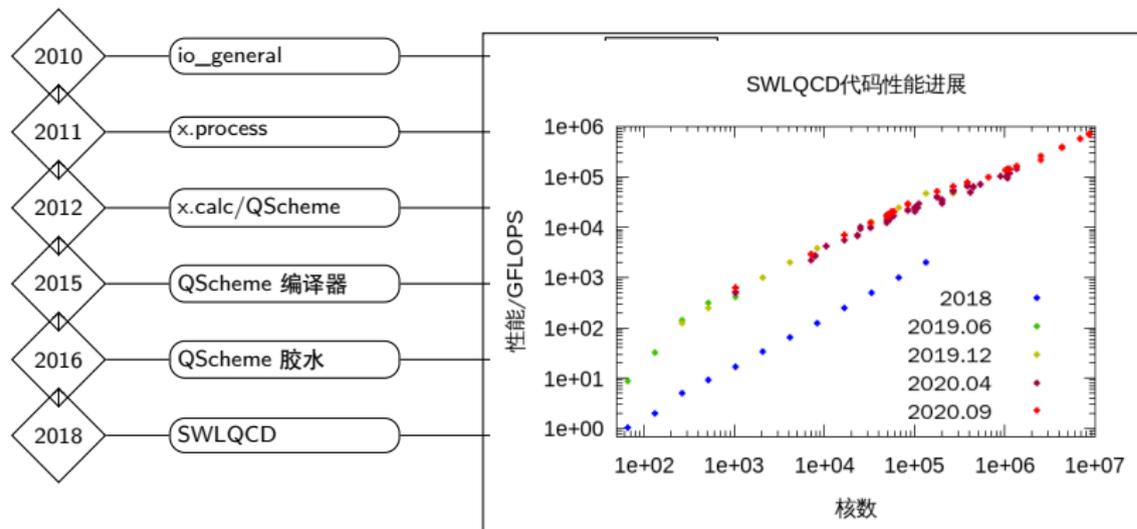
# 思考的脉络



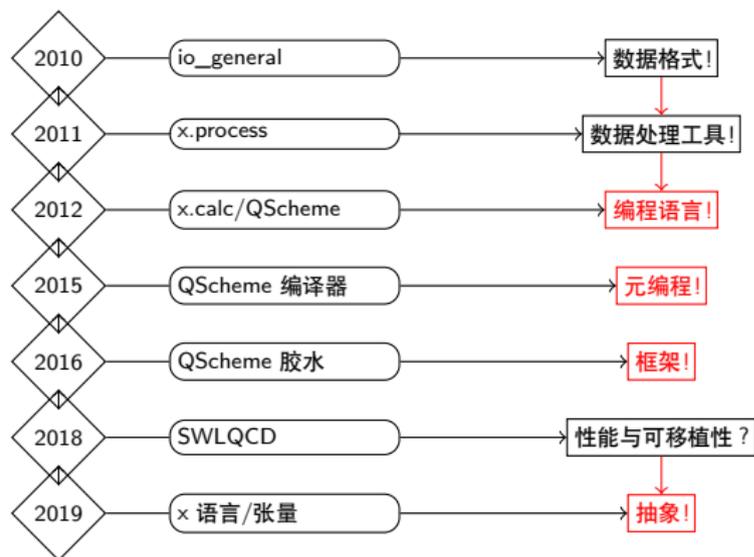
# 思考的脉络



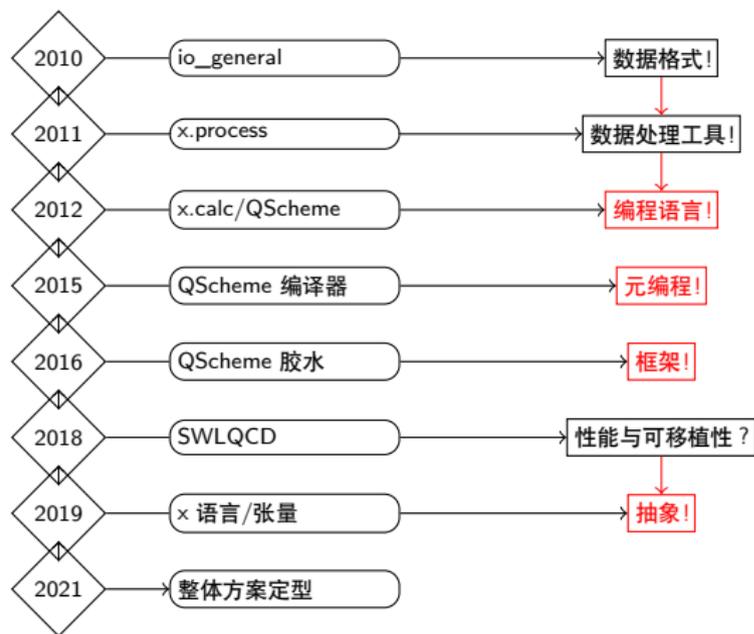
# 思考的脉络



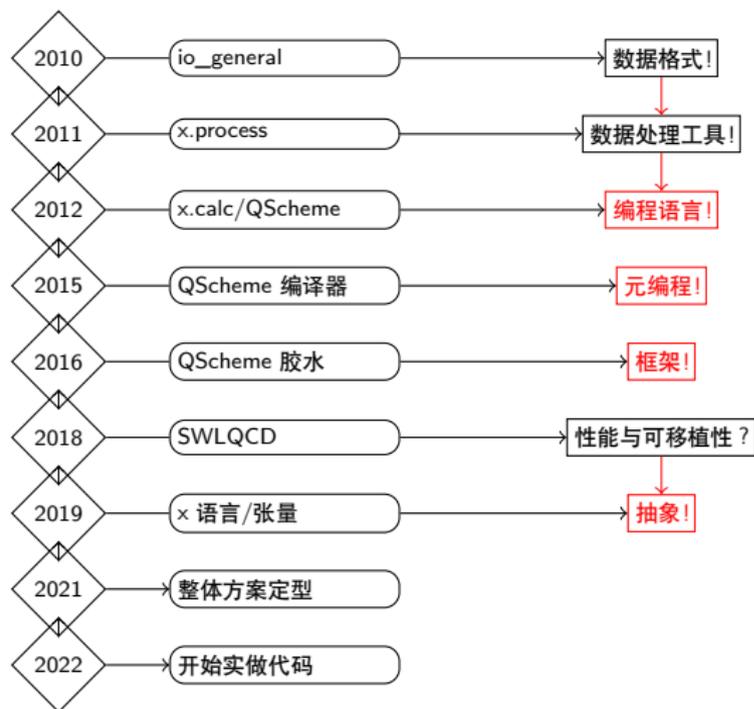
# 思考的脉络



# 思考的脉络



# 思考的脉络

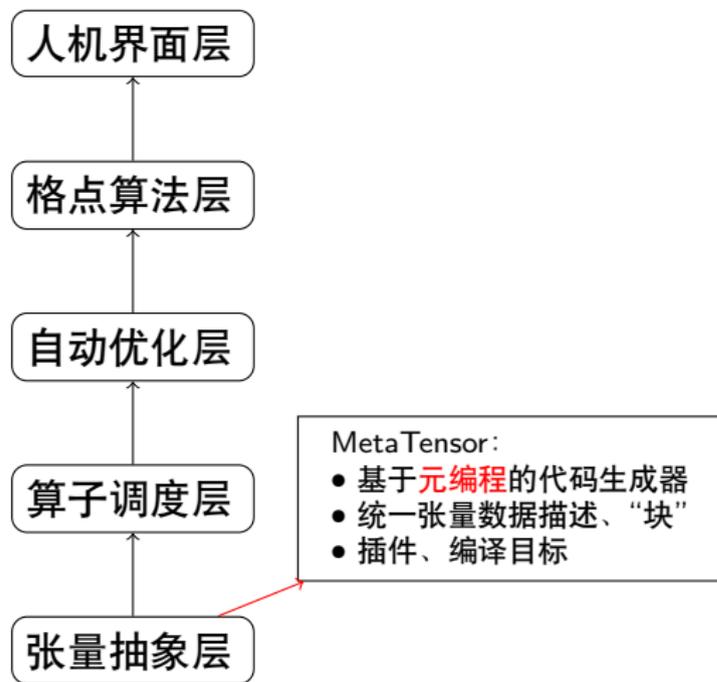


- 1 背景与思考脉络
- 2 新软件框架的结构**
- 3 目前进度与阶段计划

# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构

人机界面层

格点算法

自动优化

算子调度

张量抽取

```
char * t_dst_offset_p = token_new(); // 每个维度对应的偏移量
char * t_src_offset_p = token_new();

emit_push(t, int_type, " ", t_dst_offset_p, "[", itoa(d_dst->n_entry), "]e[", itoa(d_dst->offsets[0]));
for (i=1; i<d_dst->n_entry; i++)
    emit_push(t, " ", itoa(d_dst->offsets[i]));
emit_push(t, "];");

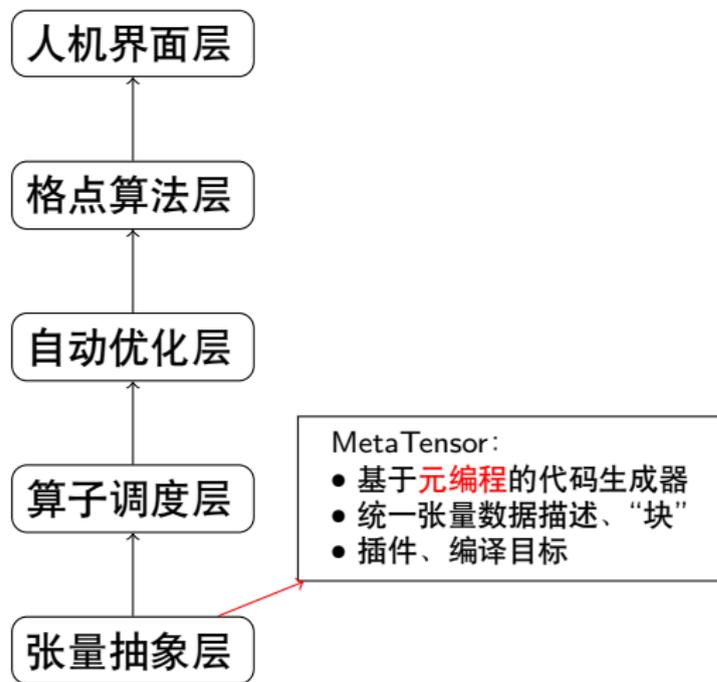
for (i_src=0; i_src<d->p[i]->n_dim && d_dst->dims[0]!=d->p[i]->dims[i_src]->dims[0]; i_src++)
    if (i_src<d->p[i]->n_dim)
    {
        dimdesc d_src = d->p[i]->dims[i_src];

        emit_assert(t, d_src->n_tuple==1);
        emit_assert(t, d_dst->n_entry==d_src->n_entry);
        emit_push(t, int_type, " ", t_src_offset_p, "[", itoa(d_src->n_entry), "]e[");
        {
            for (j=0; j<d_src->n_entry && d_dst->indices[0]!=d_src->indices[j*d_src->n_tuple]; j++);
            emit_assert(t, j<d_src->n_entry);
            emit_push(t, itoa(d_src->offsets[j]));
        }
        for (i=1; i<d_dst->n_entry; i++)
        {
            for (j=0; j<d_src->n_entry && d_dst->offsets[i*d_dst->n_tuple]!=d_src->offsets[j*d_src->n_tuple]; j++);
            emit_assert(t, j<d_src->n_entry);
            emit_push(t, " ", itoa(d_src->offsets[j]));
        }
        emit_push(t, "];");
    }
}

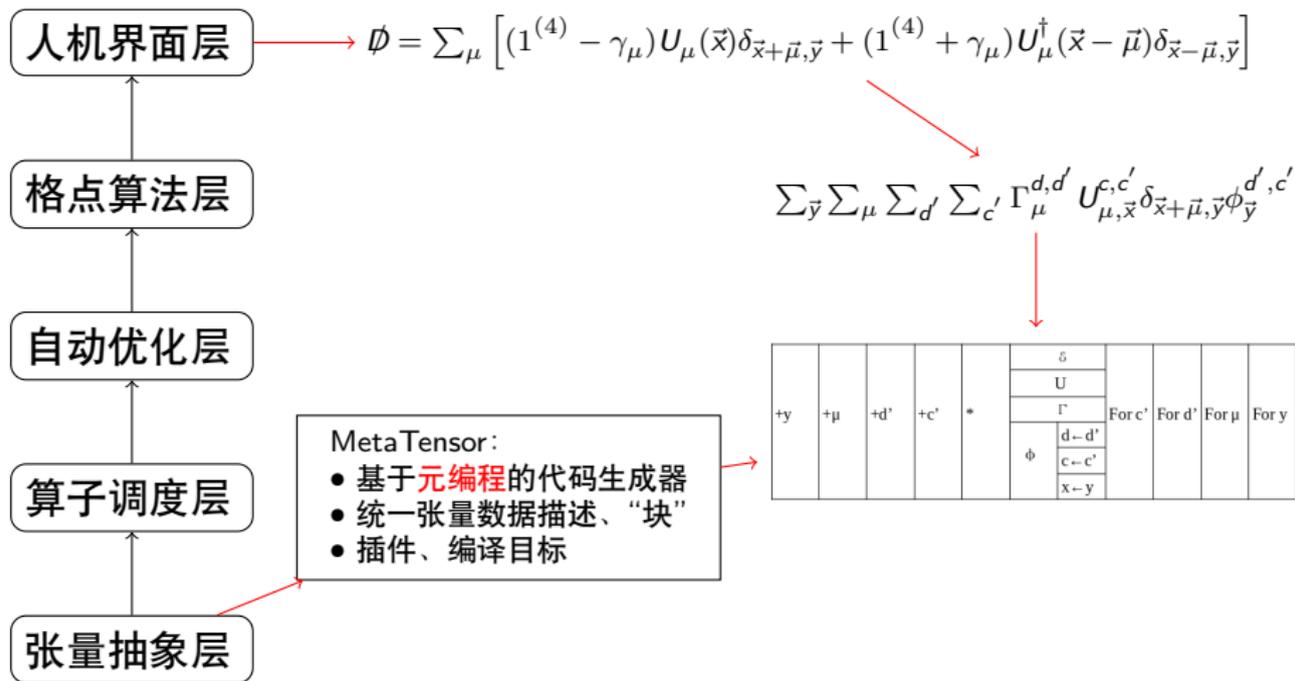
char * t_offset_i = token_new(); // 每个维度对应的偏移量
emit_push(t, int_type, " ", t_offset_i, "];");
emit_push(t, "for(", t_offset_i, "e[", t_offset_i, "e[", itoa(d_dst->n_entry), "];", t_offset_i, "++]);");

char * t_tmp = token_new();
emit_push(t, int_type, " ", t_tmp, "e[", t_dst_i, "e[", t_dst_offset_p, "[", t_offset_i, "];");
t_dst_i = t_tmp;
```

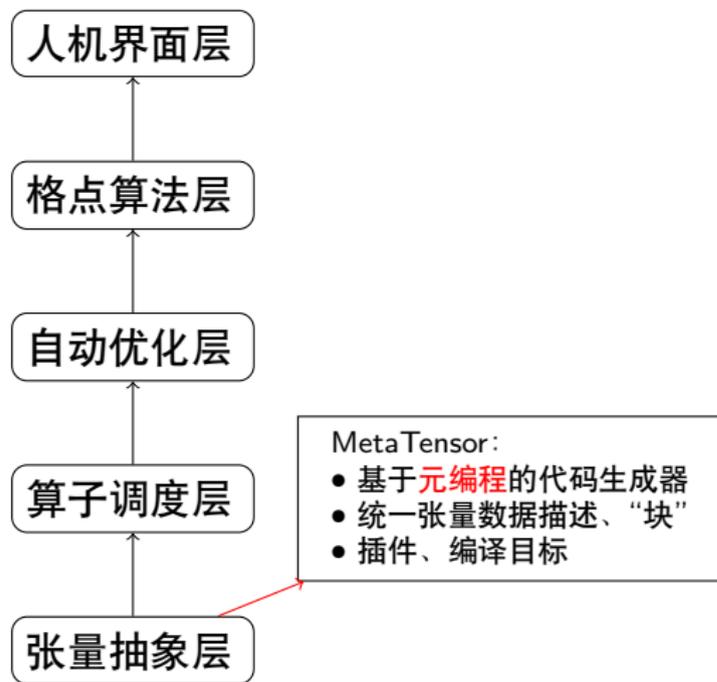
# 新软件框架的结构



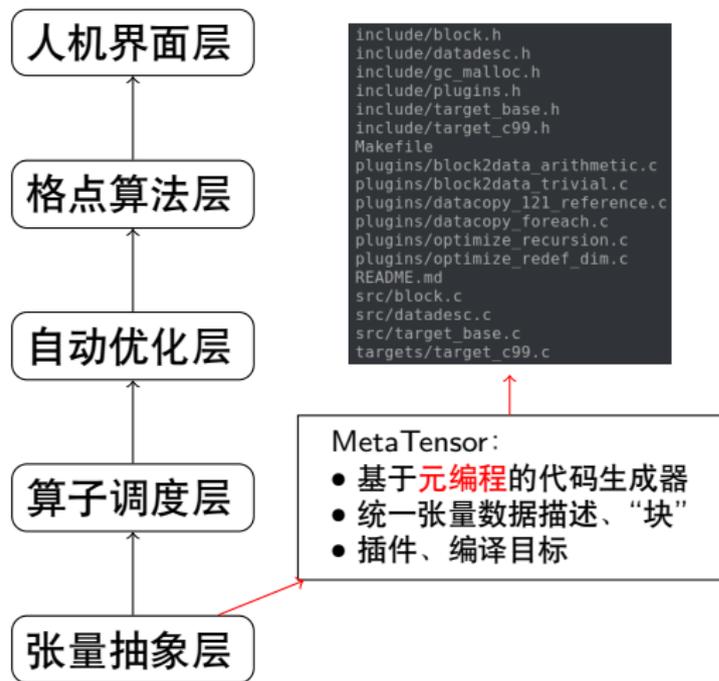
# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



```
include/block.h
include/datadesc.h
include/gc_malloc.h
include/plugins.h
include/target_base.h
include/target_c99.h
Makefile
plugins/block2data_arithmetic.c
plugins/block2data_trivial.c
plugins/datacopy_121_reference.c
plugins/datacopy_foreach.c
plugins/optimize_recursion.c
plugins/optimize_redef_dim.c
README.md
src/block.c
src/datadesc.c
src/target_base.c
targets/target_c99.c
```

## MetaTensor:

- 基于元编程的代码生成器
- 统一张量数据描述、“块”
- 插件、编译目标

## 所有插口:

### 1、datacopy:

- (本地/远程/集合/同步) 数据拷贝
- 数据布局转置/归并
- 数据类型/大小端转换
- 数据归约
- 数据广播

### 2、block2data:

- 所有张量计算
- 迭代计算

### 3、optimize:

- 程序等价推演
- 编译期代码优化

### 4、compile:

- 孤立代码的编译入口

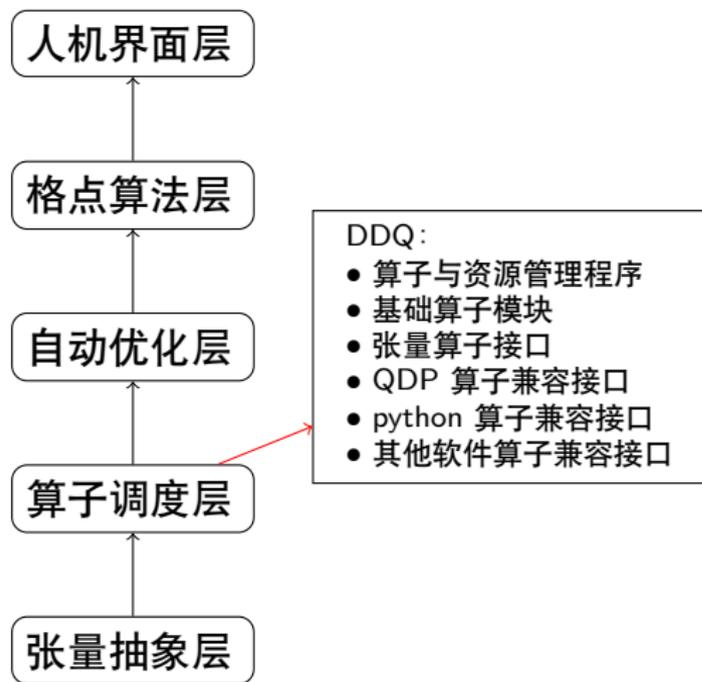
## 可选的编译目标:

- C99 (IO、mpi、omp、pthread、socket)
- C99 (GPU、天河、申威)
- LLVM
- 运行时翻译执行
- ... ..

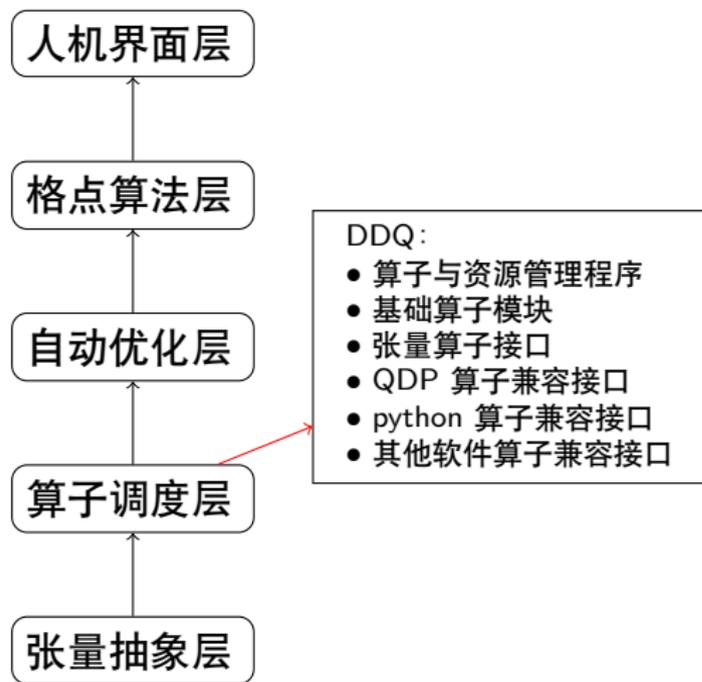
# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



OSP:

- 用纯 C99 语法写的伪多线程库
- 实现了多任务并发
- 普通 CPU 上测试通过
- 申威从核上测试通过
- 天河三 DSP 上测试通过

# 新软件框架的结构

人机界面层

格点算

自动化

算子调

张量抽象层

```
#include <stdio.h>
#include <time.h>
#include <stdlib.h>

#include "osp.h"

int main()
{
    time_t t0 = time(NULL);

    osp_prepare(10, 2); //开10个线程，同时最多开2个

    time_t osp_private(t);

    osp_start(); //开线程

    osp_v(t) = rand()%10+time(NULL)-t0;

    printf("Thread %d started at %ld and should stop at %ld \n", osp_id, time(NULL)-t0, osp_v(t)+1);

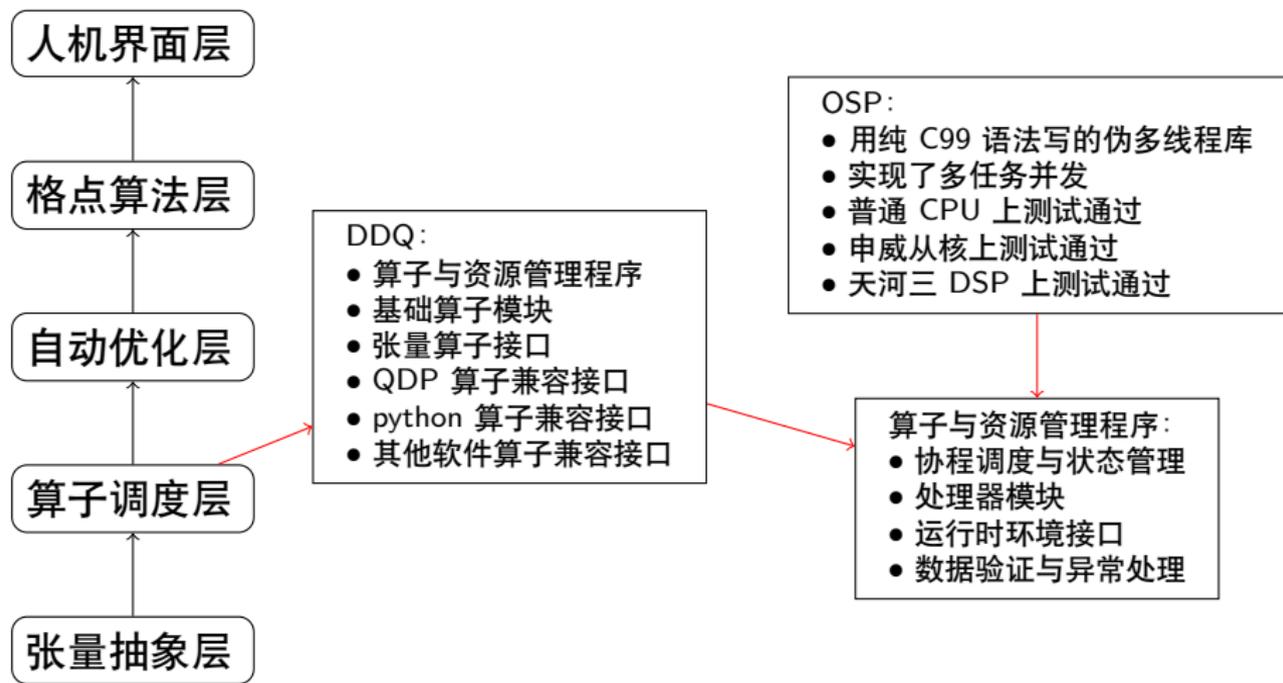
    osp_waitfor(time(NULL)-t0 > osp_v(t));

    printf("Thread %d have stopped at %ld.\n", osp_id, time(NULL)-t0);

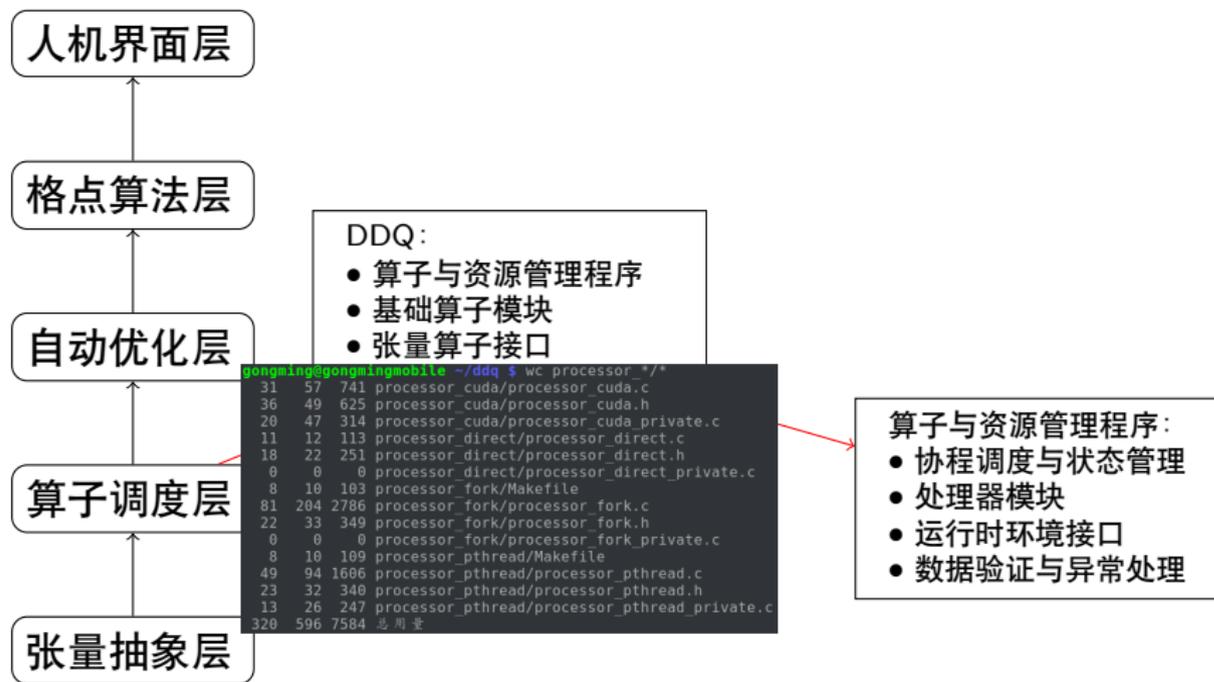
    osp_finish(); //等待所有线程结束
}
```

程序库

# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构

人机界面层

格点算法层

自动优化层

算子调度层

张量抽象层

```
task_ret      f_print(void **inputs, void **outputs);
task_ret      f_add(void **inputs, void **outputs);

int           main()
{
    obj        f_a, f_p, a, b;
    ddq_op     ab, ba, pa, pb;

    unsigned long  a0, b0;
    a0 = b0 = 1;

    f_a = obj_import(f_add, NULL, obj_prop_ready);
    f_p = obj_import(f_print, NULL, obj_prop_ready);

    a = obj_import(&a0, NULL, obj_prop_consumable | obj_prop_ready);
    b = obj_import(&b0, NULL, obj_prop_consumable);

    ab = ddq_spawn(processor_pthread, 1, 1);
    ab->f = f_a;
    ab->inputs[0] = a;
    ab->outputs[0] = b;

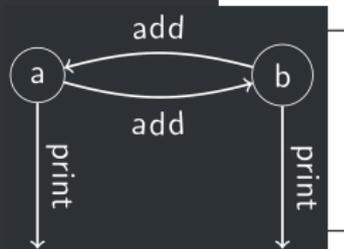
    ba = ddq_spawn(processor_pthread, 1, 1);
    ba->f = f_a;
    ba->inputs[0] = b;
    ba->outputs[0] = a;

    pa = ddq_spawn(processor_pthread, 1, 0);
    pa->f = f_p;
    pa->inputs[0] = a;

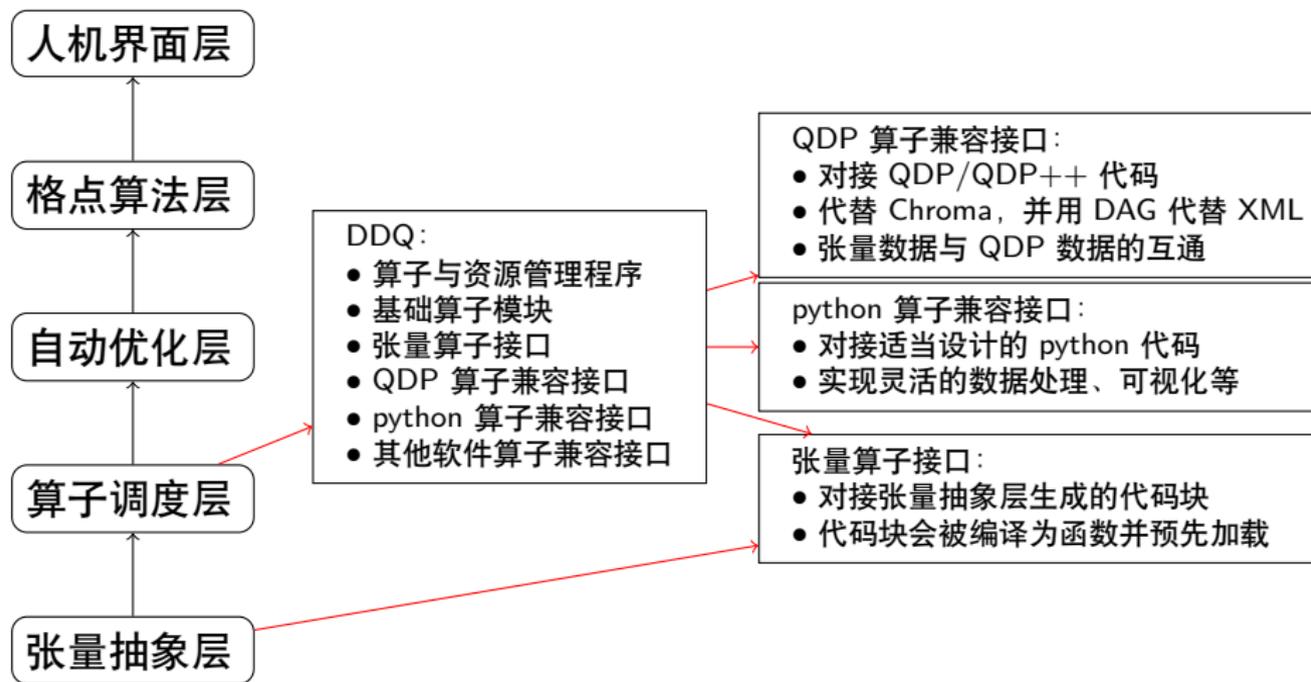
    pb = ddq_spawn(processor_pthread, 1, 0);
    pb->f = f_p;
    pb->inputs[0] = b;

    ddq_loop();

    return 0;
}
```



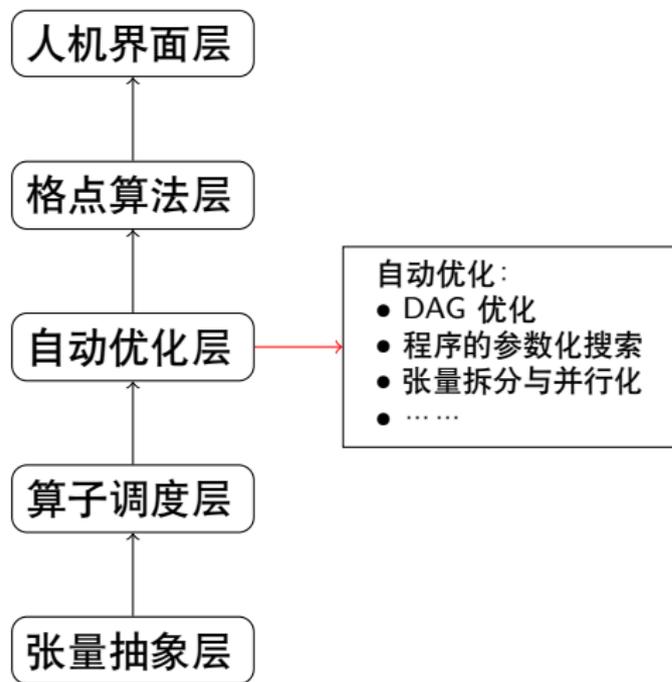
# 新软件框架的结构



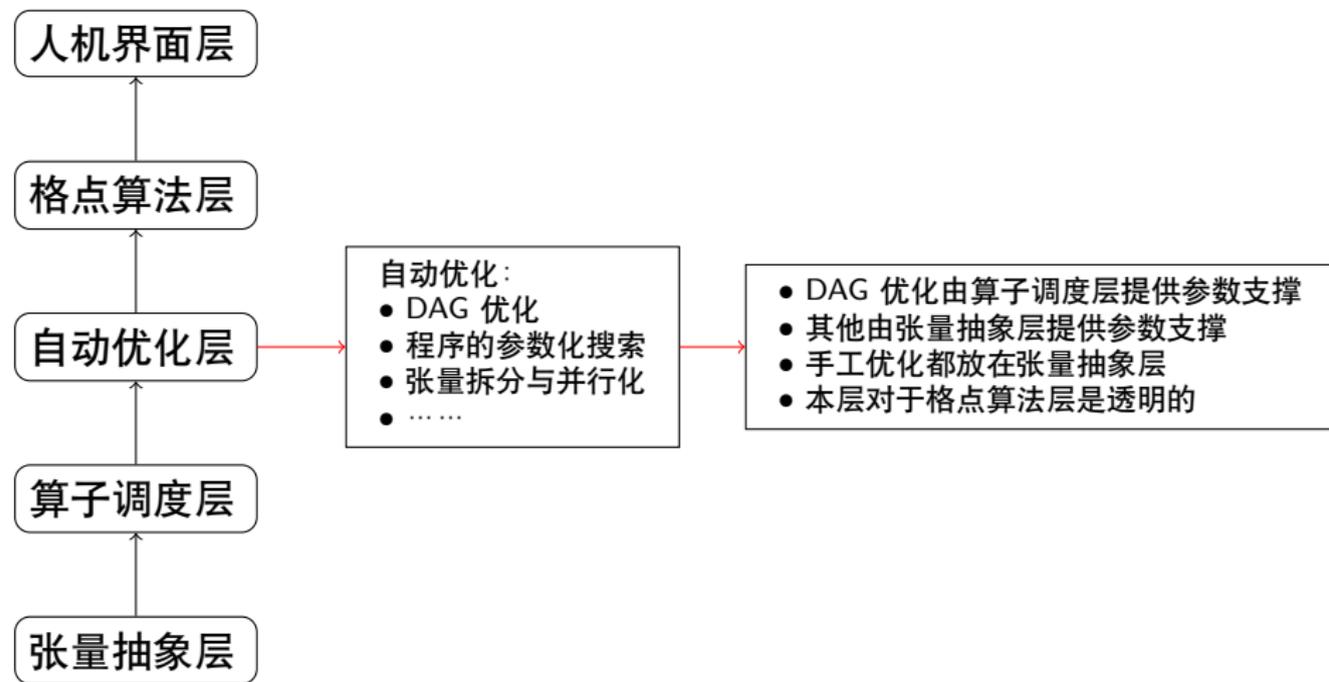
# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构

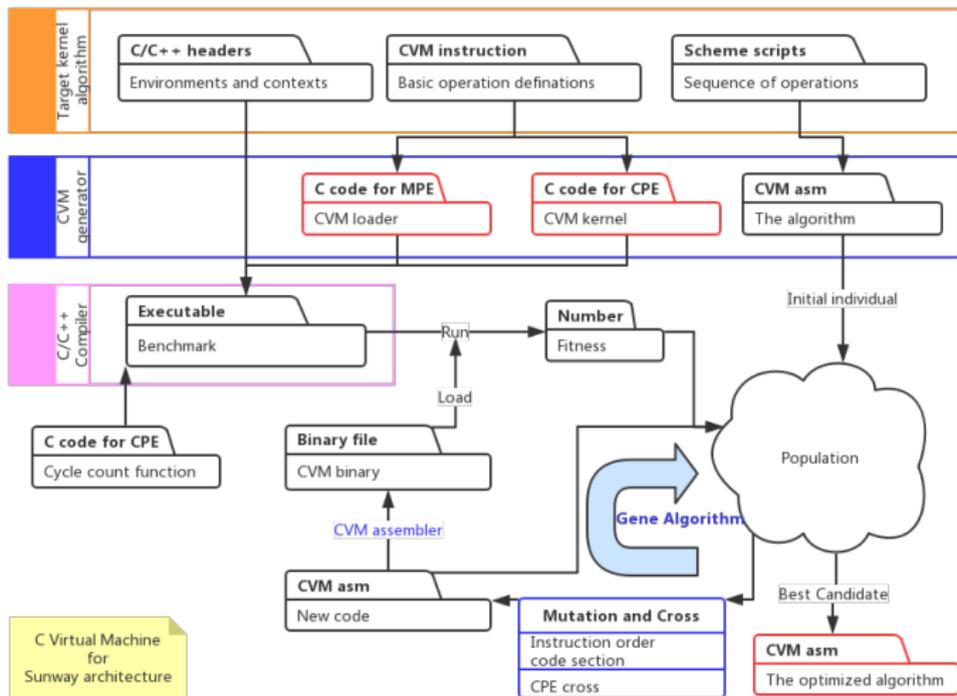
人机

格点

自动

算子

张量



# 新软件框架的结构

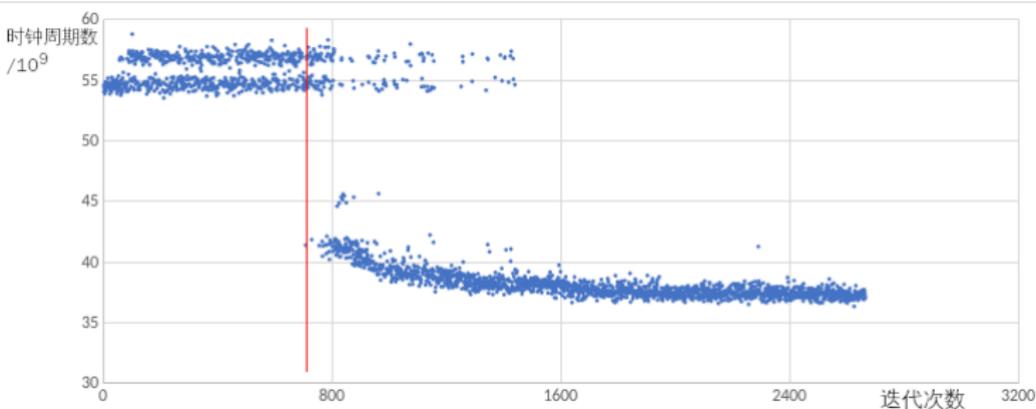
人机界面层

格点算

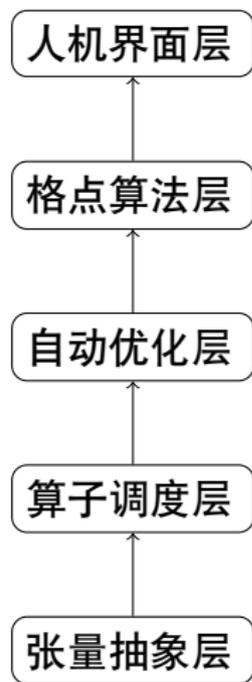
自动化

算子调

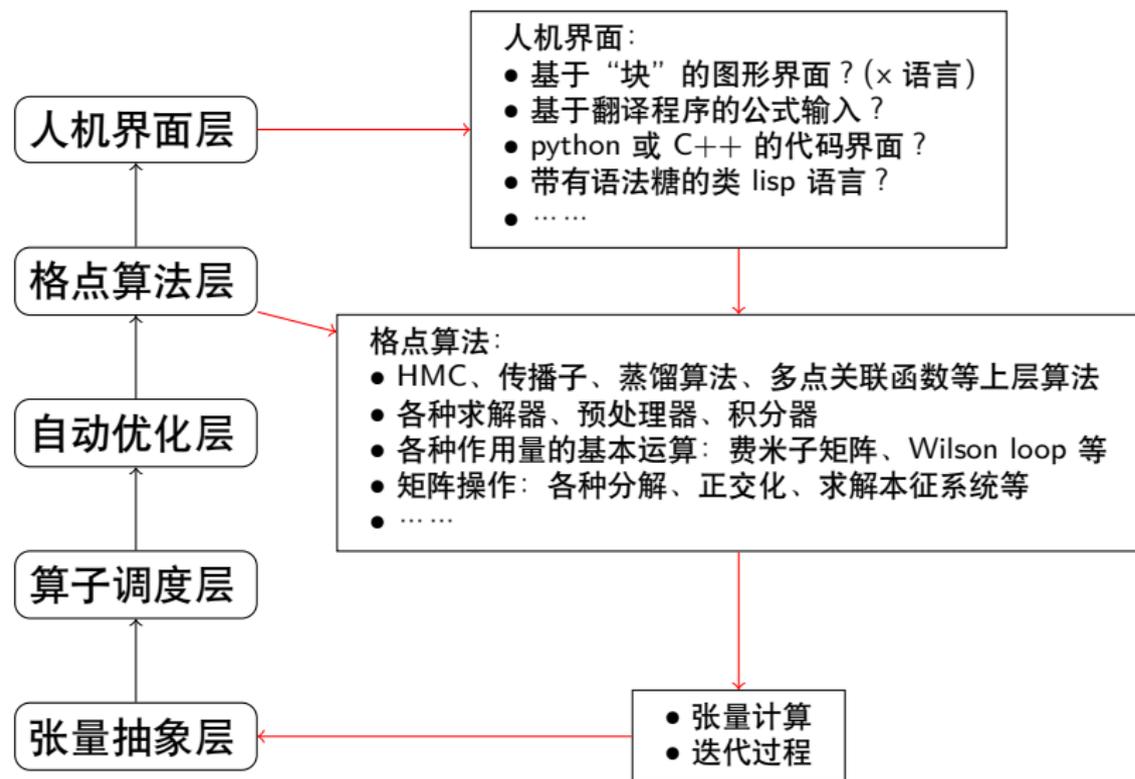
张量抽象层



# 新软件框架的结构



# 新软件框架的结构



- 1 背景与思考脉络
- 2 新软件框架的结构
- 3 目前进度与阶段计划**

# 目前进度与阶段计划

## 目前进度

- 整体框架的设计有了基本的构想，做了大量技术验证等预研工作
- 张量抽象层设计完毕，进入实做代码阶段，初始版本完成度 10%
- 算子调度层设计完毕，进入实做代码阶段，初始版本完成度 30%
- 自动优化层先留出空间，作为中期目标
- 格点算法层可以先用开源的 QDP 代码顶上，以后慢慢重构
- 人机界面层设计了几种方案，具体用哪个方案取决于用户反馈。

# 目前进度与阶段计划

## 第一期计划（1.5 年）

- 完成张量抽象层和算子调度层的基本代码
- 用元编程方案，测试性地实现一些计算程序，比如求解传播子等
- 完成 QDP 兼容接口，把一些开源代码接入框架，完成实际的计算工作
- 人机界面方案定型

## 第二期计划（+2 年）

- 用元编程方案实现更多格点算法，完成实际的计算工作
- 扩展到多个软硬件平台
- 探索自动优化算法

## 第三期计划（+2 年）

- 完整实现大部分格点常用算法
- 实现优美的人机界面
- 实现若干有效的自动优化方案
- 扩展到几乎所有可用的软硬件平台

# 谢谢!

# 格点计算新软件框架构想

宫明

中科院高能所  
CLQCD 合作组

2022.10.10

- 1 背景与思考脉络
- 2 新软件框架的结构
- 3 目前进度与阶段计划