

Mineure CalHau2

# Métriques, mesure et analyse de performances

Stéphane Vialle



Stephane.Vialle@centralesupelec.fr  
<http://www.metz.supelec.fr/~vialle>

1

# Métriques, mesure et analyse de performances

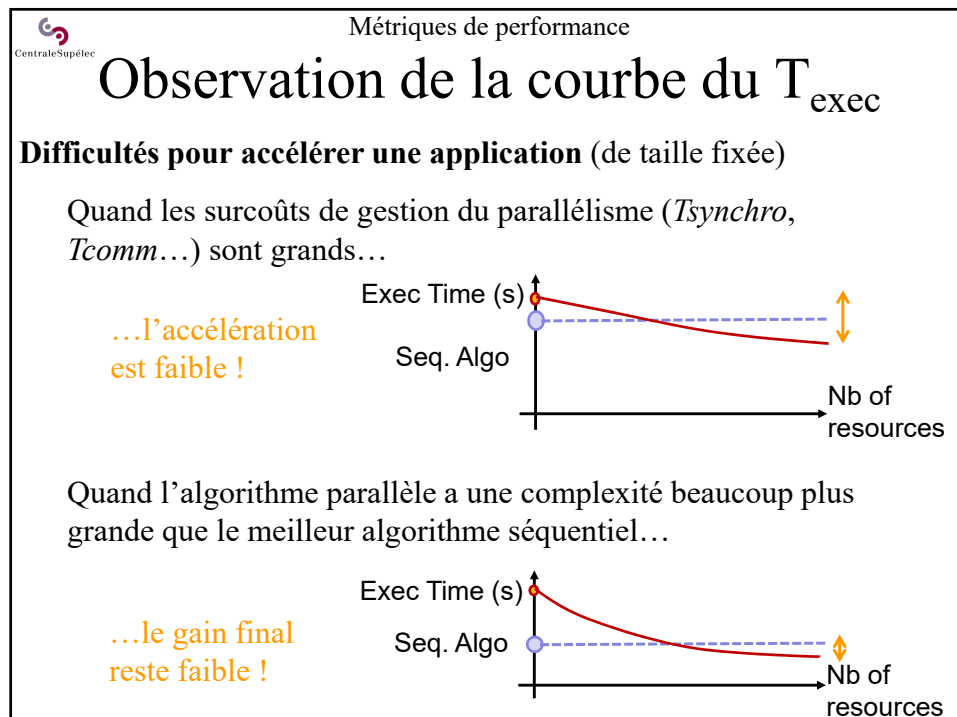
1. Métriques de performance ( $T, S, e$ )
2. Métriques de *size up*
3. Critères de *passage à l'échelle*
4. Modélisations sur machines idéales
  1. Loi d'Amdahl
  2. Loi de Gustafson
  3. Liens Amdahl-Gustafson
5. Méthodologie de mesure du temps d'exécution

2

# 1 – Métriques de performance ( $T, S, e$ )

- Observation de la courbe du  $T_{exec}$
- Métrique d'accélération (*Speedup*)
- Métrique d'efficacité (*Efficiency*)
- Choix de la référence séquentielle
- Sources de perte de performances

3



4

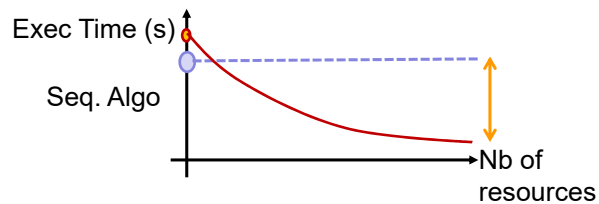
# Observation de la courbe du $T_{exec}$

## Courbe de temps prometteuse

Quand l'algorithme parallèle a :

- un temps d'exécution qui décroît significativement
- un surcoût limité sur une seule ressource

...le gain final sera important !



...et on poursuit l'analyse



Texec vs Texec ideal  
Speedup  
Efficiency  
Size up  
Scalability...

5

# Observation de la courbe du $T_{exec}$

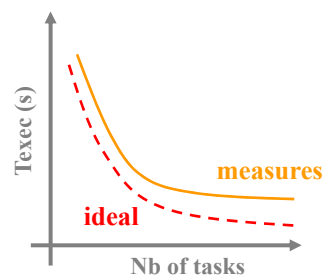
## Quelle représentation adopter pour un temps d'exécution ?

### Remarque Générale :

- Il est préférable de connaître de l'allure de la courbe attendue...
- ...et de choisir une représentation qui permet de visualiser *des droites* ou des *formes géométriques simples*

### Cas d'un temps d'exécution parallèle :

- courbe idéale :  $T(P) = T(1)/P$   
→ une hyperbole
- l'hyperbole est mal identifiée par l'œil...
- ...on la confond facilement avec une courbe d'une *autre loi* !



6

# Observation de la courbe du $T_{exec}$

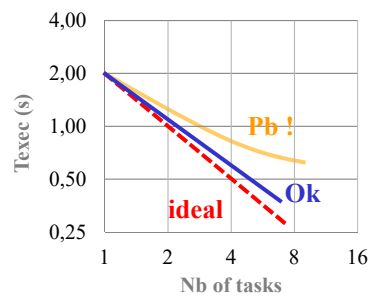
## Quelle représentation adopter pour un temps d'exécution ?

### Remarque Générale :

- Il est préférable de connaître de l'allure de la courbe attendue...
- ...et de choisir une représentation qui permet de visualiser *des droites* ou *des formes géométriques simples*

### Cas d'un temps d'exécution parallèle :

- courbe idéale :  
 $\log(T(P)) = \log(T(1)) - \log(P)$
- en **échelle log** une hyperbole est une **droite de pente -1**
- on détecte facilement :
  - un écart complet à la théorie
  - un écart dû à une loi proche



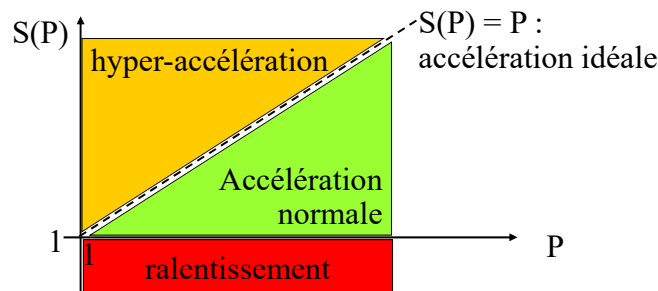
7

# Métrique d'accélération

## Speedup :

$$S(P) = \frac{T(1)}{T(P)}$$

- $S(P) < 1$  : on ralentit !  
mauvaise parallélisation
- $1 < S(P) < P$  : "normal"
- $P < S(P)$  : hyper-accélération  
analyser & justifier



8

Métriques de performance

## Métrique d'accélération

**Speedup :**

$$S(P) = \frac{T(1)}{T(P)}$$

→

- $S(P) < 1$  : on ralentit !  
mauvaise parallélisation
- $1 < S(P) < P$  : "normal"
- $P < S(P)$  : hyper-accélération  
analyser & justifier

**Cas standard :**

Il y a toujours des sources de perte de performance...

9

Métriques de performance

## Métrique d'accélération

**Cas d'hyper-accélération :**

Ce n'est pas *magique*, et ce n'est pas *normal*

- On doit analyser le phénomène et l'expliquer
- Corriger une erreur ou exploiter une optimisation

**Exemples d'explications :**

- on ne fait plus les bonnes opérations (résultat faux)
- les données tiennent dans le cache total des P processeurs
- on a modifié l'algorithme de départ et on converge plus vite (ex. de l'algorithme génétique optimisé !)
- on cherche une solution dans un arbre et on stoppe le pgm

$S(2) = 3$

10

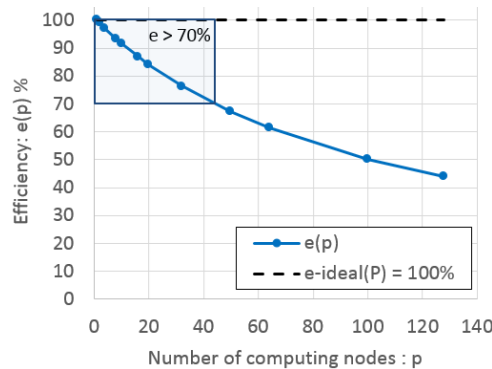
# Métrique d'efficacité

## Efficacité :

$$e(P) = \frac{S(P)}{P}$$

Taux d'utilisation des ressources, ou fraction obtenue de l'accélération idéale

- $e(P) \in [0;1]$ ,  $\in [0\%;100\%]$
- $e(P) > 100\% \Leftrightarrow$  hyper - accélération



L'utilisateur s'intéresse à l'accélération obtenue

L'acheteur de la machine s'intéresse à l'efficacité des applications exécutées

Le développeur s'intéresse aux deux



# Choix de la référence séquentielle

## A quel programme et exécution séquentielle se comparer ?

- Même programme lancé sur un seul processeur ?  
Même algorithme implanté en séquentiel ?  
Meilleur algorithme séquentiel connu ?
- Compilation séquentielle avec le même compilateur ?  
Compilation avec le meilleur compilateur séquentiel ?
- Optimisations séquentielles autorisées par la parallélisation ?  
Optimisations séquentielles maximales ?
- Exécution sur un seul processeur de la machine parallèle ?  
Exécution sur la meilleure machine séquentielle ?

## Choix de la référence séquentielle

**Tous les choix sont plausibles :**

Chaque choix de référence séquentielle correspond à :

- un point de vue différent,
- une préoccupation différente,
- un objectif d'analyse différent

→ **Faire le choix correspondant à sa problématique**

→ **Énoncer clairement ce choix**

**Exemples :**

Référence de *l'utilisateur final* →

SON pgm séquentiel sur SA machine séquentielle

Référence du *développeur de code parallèle* →

SON pgm parallèle sur UN proc de SA machine parallèle

13

## Choix de la référence séquentielle

**La référence séquentielle peut être obtenue avec :**

Même algo, même langage,  
même optim seq., même proc

→  $S_1(P)$

**Bonnes perfs  
faciles à obtenir**



Meilleur algo, meilleur langage,  
meilleur optim seq., meilleur proc

→  $S_2(P)$

**Bonnes perfs  
très difficiles  
à obtenir**

14

## Sources de perte de performances

- |  |   |                                       |
|--|---|---------------------------------------|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>• Sous-optimisation séquentielle</li> <li>• Impossibilité de vectoriser les boucles</li> </ul>  | ↔ | Sous-utilisation de chaque coeur      |
| <ul style="list-style-type: none"> <li>• Fraction séquentielle</li> <li>• Surcoût des synchronisations</li> <li>• Surcoût des communications</li> <li>• Déséquilibre de charge entre tâches</li> <li>• Impossibilité d'utiliser les GPU</li> </ul> | ↔ | Sous-utilisation des noeuds de calcul |
| <ul style="list-style-type: none"> <li>• IO séquentielles/re-séquentialisées</li> <li>• Réseau d'interconnexion trop faible</li> </ul>   | ↔ | Plate-forme trop faible               |

*Rmq : certains algorithmes nécessitent des plates-formes très performantes (d'autres non...)*

15

## 2 – Métriques de *size up*

- Conception d'un code apte au *size up*
- Métrique de *size up* en temps d'exécution
- Métrique de *size up* en temps et ressources
- Bilan : *Size Up* en 3 objectifs successifs
- Exemple expérimental

16



Métriques de *size up*

## Conception d'un code apte au *size up*

**1<sup>er</sup> objectif : pouvoir traiter des problèmes plus gros sur plus de rsrcs**

Un code qui **réplique** la plupart de ses données sur toutes les machines sera toujours limité par la taille mémoire d'**une** machine...  
...et ne sera **pas apte au *size up***

RAM  
Code  
1 PC

3 PC

Successful speedup...

...but NO size up!

17

Métriques de *size up*

## Conception d'un code apte au *size up*

**1<sup>er</sup> objectif : pouvoir traiter des problèmes plus gros sur plus de rsrcs**

Un code qui **répartit** la plupart de ses données sur toutes les machines pourra stocker plus de données sur plus de machines...  
... et sera **apte au *size up***

RAM  
Code  
1 PC

3 PC

Speedup successful & Size up compliant

First size up criterion passed

18

Métriques de *size up*

**Conception d'un code apte au *size up***

**1<sup>er</sup> objectif : pouvoir traiter des problèmes plus gros sur plus de rsrcs**

→ Conception : d'une **répartition initiale des données**  
et : d'un **schéma de communication à volume minimal**

RAM

Code

- **Besoin de faire circuler les données initiales entre les nœuds** : pour qu'un nœud puisse poursuivre ses calculs sur d'autres données que les siennes
- **Besoin de faire circuler les résultats intermédiaires entre les nœuds** : pour qu'un nœud puisse poursuivre les calculs d'un autre, avec ses propres données

19

Métriques de *size up*

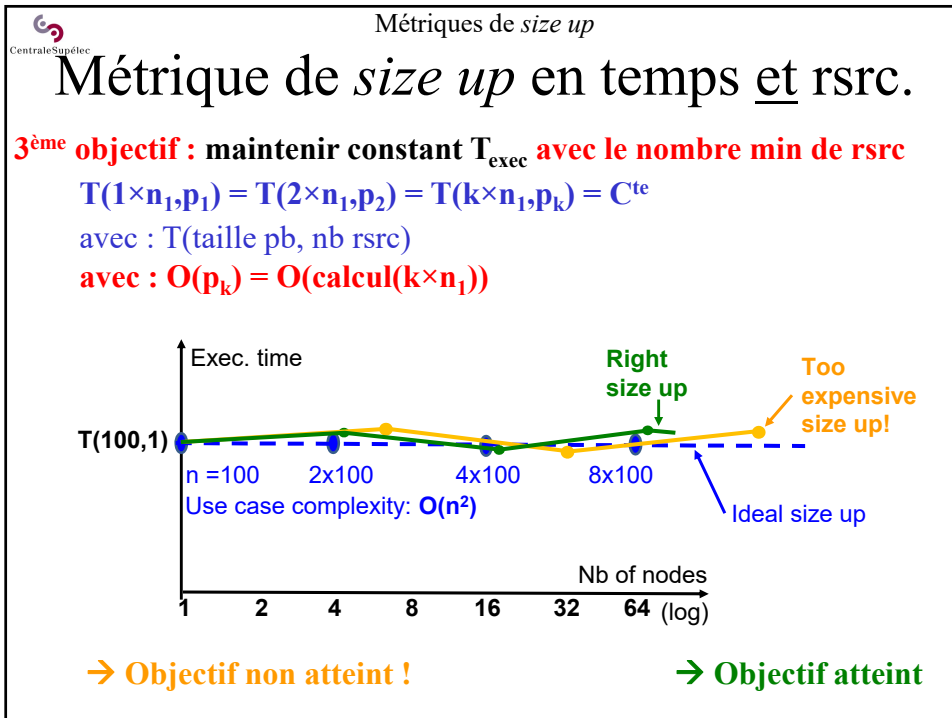
**Métrique de *size up* en temps d'exec.**

**2<sup>ème</sup> objectif : maintenir constant  $T_{exec}$**

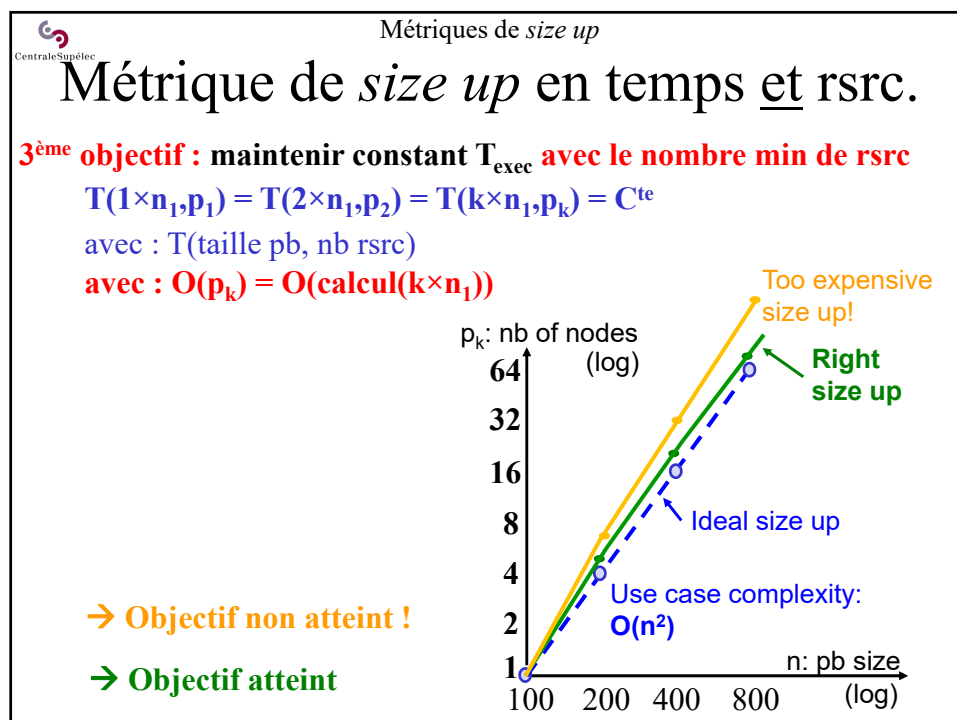
$T(1 \times n_1, p_1) = T(2 \times n_1, p_2) = T(k \times n_1, p_k) = C^{te}$   
avec :  $T(\text{taille pb, nb rsrc})$

→ Objectif non atteint !

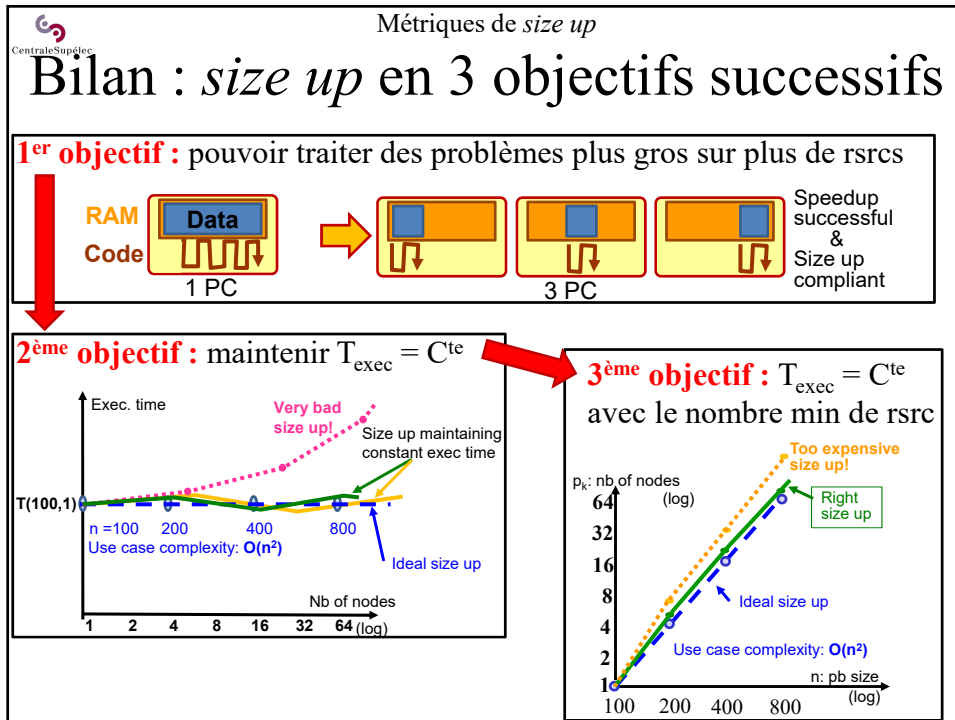
20



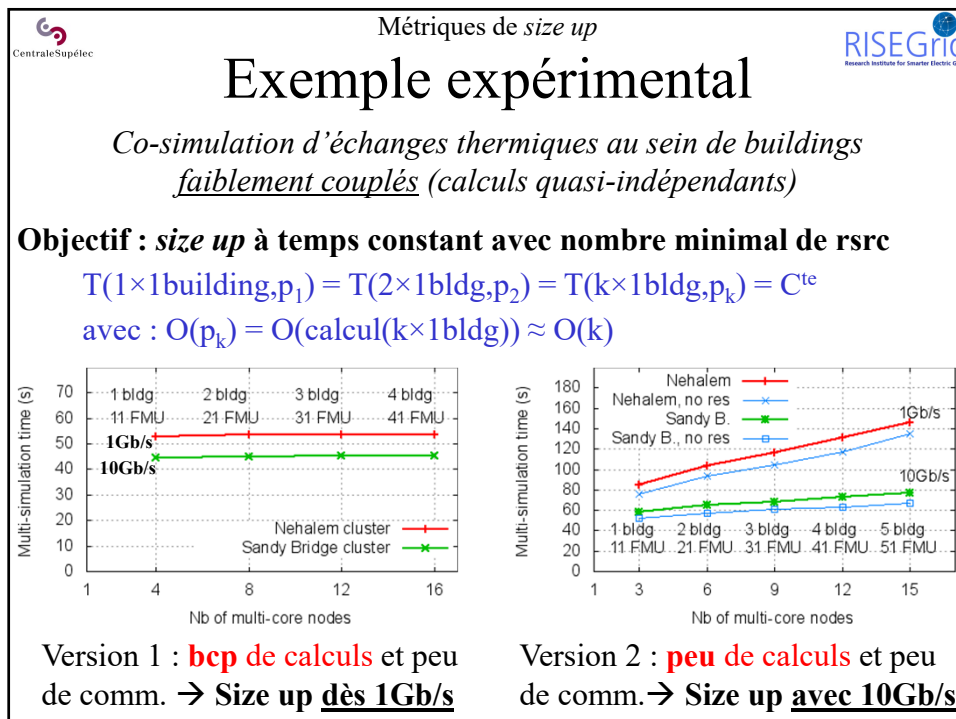
21



22



23



24

### 3 – Critères de passage à l'échelle

- Une métrique basée sur le T-exec
- Démarche de *Size Up* et de *Speedup*
- Graphique de passage à l'échelle

25

CentraleSupélec

Critères de passage à l'échelle

### Une métrique basée sur le $T_{exec}$

Quand la taille du pb croît on ne peut plus faire d'exéc séquentielle :

- pas assez de RAM, pas assez de disque...
- exécution trop longue, rsrc non monopolisable...

← *exécution impossible !*  
 $T(n,1)$  non mesurable

$T_a$

$T(n_0,1)$

$n_0$

$n \gg n_0$

0

1

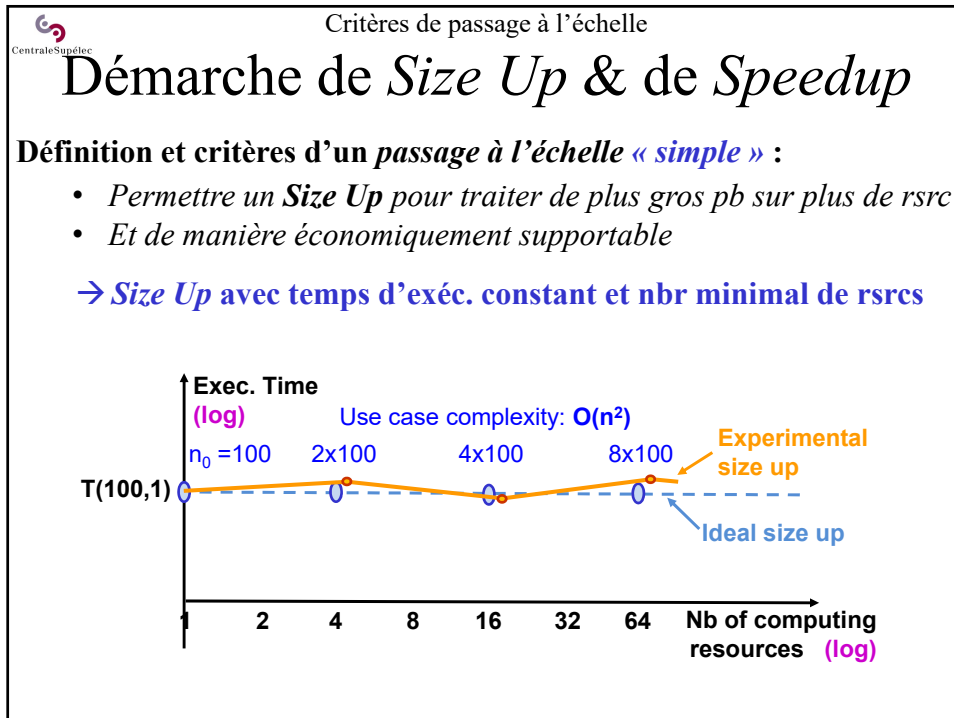
$p_a$

nb of rsrc

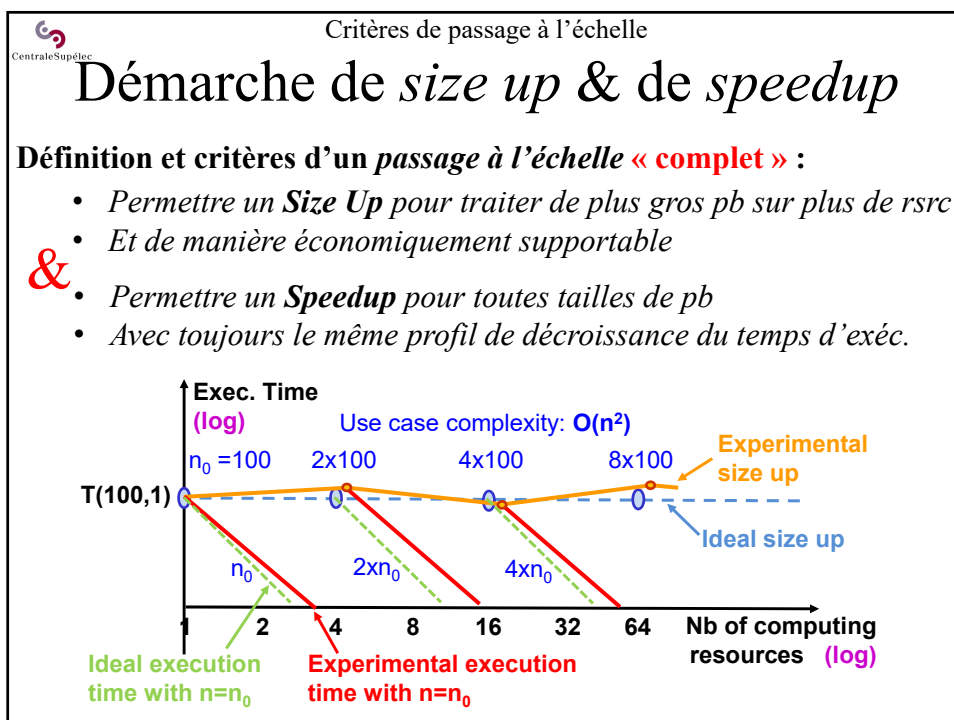
→ on ne peut pas mesurer de *référence séquentielle !*  
 → on ne peut pas calculer de *Speedup !!*

→ **Bâtir une analyse seulement sur des mesures du  $T_{exec}$**

26



27



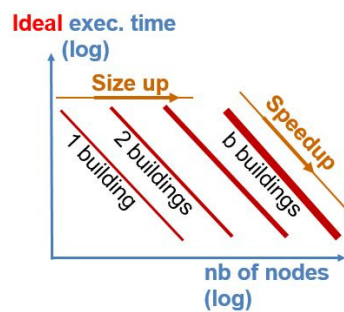
28

# Graphique de *passage à l'échelle*

## Constitution et exploitation d'un graphique de passage à l'échelle :

- on mesure  $T(n,p)$  pour différentes tailles de pb ( $n$ ) et nbr de rsrc ( $p$ )
- on trace les courbes  $T(n,p)$  en échelle log

**Cas idéal :** pour chaque taille de pb on obtient une droite parallèle aux autres, simplement translatée vers la droite!



“ Pouvoir traiter des problèmes sans limite de taille dans le futur ”

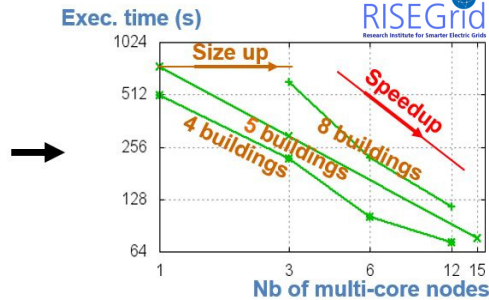
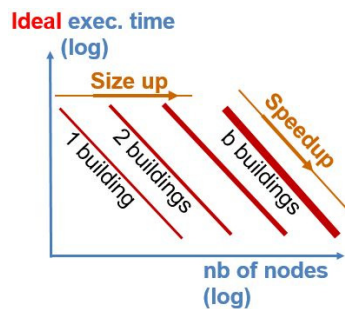
29

# Graphique de *passage à l'échelle*

## Constitution et exploitation d'un graphique de passage à l'échelle :

- on mesure  $T(n,p)$  pour différentes tailles de pb ( $n$ ) et nbr de rsrc ( $p$ )
- on trace les courbes  $T(n,p)$  en échelle log

**Validation du passage à l'échelle :** par comparaison des mesures aux courbes attendues (pentes et positions)



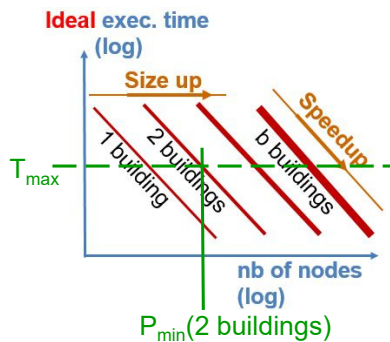
30

## Graphique de *passage à l'échelle*

### Constitution et exploitation d'un graphique de passage à l'échelle :

- on mesure  $T(n,p)$  pour différentes tailles de pb ( $n$ ) et nbr de rsrc ( $p$ )
- on trace les courbes  $T(n,p)$  en échelle log

**Utilisation en « abaque » :** Pour une taille de pb donnée on peut identifier le nb de rsrc à utiliser pour respecter un T-exec maximum



Une solution qui *passse à l'échelle complètement* permet de :

- répondre aux besoins de calculs
- nécessiter le minimum de rsrc
- quantifier les rsrc nécessaires
- planifier les dépenses associées

31

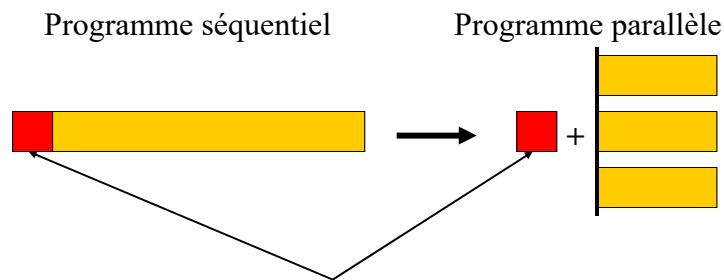
## 4 – Modélisations sur machines idéales

### 4.1 - Loi d'Amdahl

32



# Loi d'Amdahl : Motivations



Fraction séquentielle du programme ...

... quel est son impact sur les performances ?

33

# Loi d'Amdahl : Définitions

Hypothèses de départ :

$$T(1) = T_{seq} = T_s^a + T_p^a$$

↓ Temps de la partie *séquentielle* du programme (au sens de Amdahl)  
 ↘ Temps de la partie *parallélisable* du programme (au sens de Amdahl)

$$T(P) = T_s^a + T_p^a / P + \text{Overhead}$$

$$T(P) = T_s^a + T_p^a / P$$

- Hyp : machine parallèle idéale
- Synchro sans surcoût !
  - Msgs instantannés !
  - ...

34

## Loi d'Amdahl : Définitions

**Définition de la fraction séquentielle au sens de Amdahl :**

$$f_s^a = \frac{T_s^a}{T(1)} = \frac{T_s^a}{T_s^a + T_p^a} \in [0;1]$$

Et la fraction parallèle:

$$f_p^a = \frac{T_p^a}{T(1)} = \frac{T_p^a}{T_s^a + T_p^a} \in [0;1]$$

D'où :

$$f_s^a + f_p^a = 1$$

**Réécriture du temps d'exécution:**

$$T(P) = T_s^a + T_p^a / P$$

$$T(P) = f_s^a \cdot T(1) + (1 - f_s^a) \cdot T(1) / P$$

35

## Loi d'Amdahl : Définitions

**Conséquence sur le speedup :**

Par définition du *Speedup* :

$$S^a(P) = \frac{T(1)}{T(P)}$$

Donc :

$$S^a(P) = \frac{T(1)}{f_s^a \cdot T(1) + (1 - f_s^a) \cdot T(1) / P}$$

Soit :

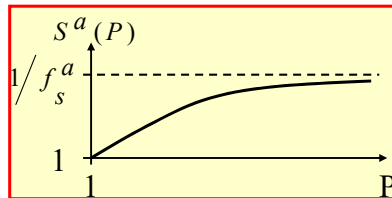
$$S^a(P) = \frac{1}{f_s^a + \frac{1 - f_s^a}{P}} \quad \lim_{P \rightarrow \infty} S^a(P) = \frac{1}{f_s^a} \quad S^a(P) \leq \frac{1}{f_s^a}$$

$$S^a(P) = P \cdot \frac{1}{1 + f_s^a \cdot (P - 1)} \quad S^a(P) = S^{ideal}(P) \cdot \frac{1}{1 + f_s^a \cdot (P - 1)}$$

36

# Loi d'Amdahl : Impact sur le *speedup*

Allure du *speedup* :



Exemple (a.n.) :

$$f_s^a = 1\% \Rightarrow \begin{cases} S^a(P) < 100 \\ S^a(100) = 50.3 \end{cases}$$

Petite fraction séquentielle →  
grosse limitation pour P grand!

37

# Loi d'Amdahl : Confrontation à la réalité

En réalité les overhead ne sont pas négligeables :

$$T(P) = T_s^a + T_p^a / P + \text{Overhead}$$

Temps de communication  
Temps de synchronisation  
Temps d'ordonnancement  
...

$$\Rightarrow S^{\text{réel}}(P) < S^a(P)$$

**Pourtant on n'observe pas de si mauvais résultats (en général) !**

“On sait obtenir de bon *speedup* sur de grosses machines parallèles”

→ { Les fractions séquentielles sont généralement faibles ?  
**Le modèle ne correspond pas toujours à la réalité ?**

→ Loi de Gustafson

38

# 4 – Modélisations sur machines idéales

## 4.2 - Loi de Gustafson

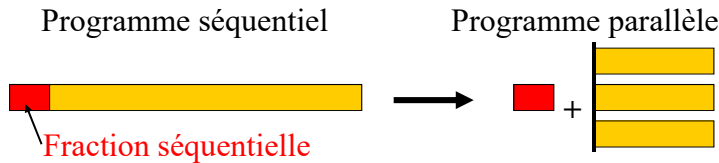
39

Modélisations sur machines idéales

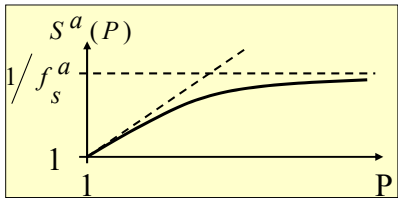
### Loi de Gustafson : Motivation

1 – Impact de la fraction séquentielle (selon Amdahl) ?

Programme séquentiel → Programme parallèle



2 – Mais on observe qu'Amdahl n'est pas réaliste (trop pessimiste) :



Construire un modèle plus proche de la réalité ...

40

# Loi de Gustafson : Définitions

## Idée/Constatation de base :

En pratique : on ne veut pas diminuer le temps d'exécution  $T_0$ , mais augmenter la quantité de travail  $W$  traitée en  $T_0$



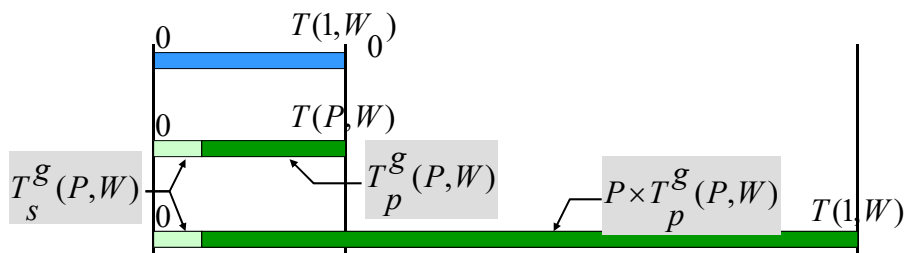
- On traite  $W_0$  en séquentiel en :  $T(1, W_0)$
  - On traite  $W$  en parallèle en :  $T(P, W)$
- Et on choisit P et W tels que :  $T(P, W) = T(1, W_0) = T_0$

# Loi de Gustafson : Définitions

## Temps que *durerait* le traitement séquentiel de W :

$$T(1, W) = T_s^g(P, W) + P \times T_p^g(P, W) - \text{Overhead}$$

$T_s^g(P, W)$  : Temps de la partie séquentielle du programme (au sens de Gustafson)  
 $P \times T_p^g(P, W)$  : Temps de la partie *parallélisée* sur P processeurs (au sens de Gustafson)

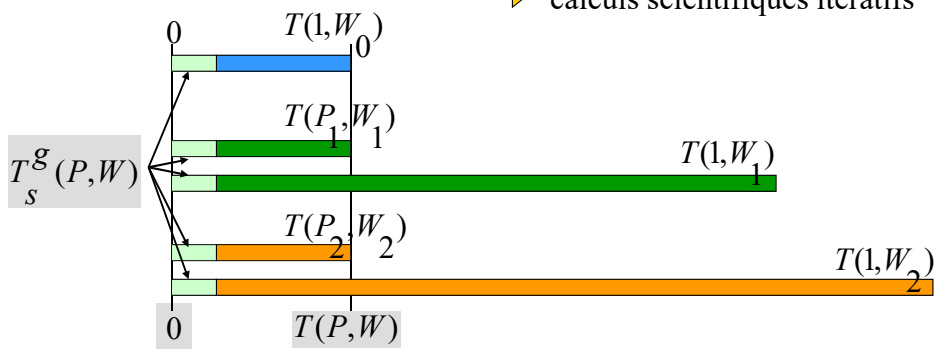


# Loi de Gustafson : Définitions

**Hypothèse : partie séquentielle constante**

$$T_s^g(P_1, W_1) = T_s^g(P_2, W_2) = T_s^g(P, W) = Cte$$

Vrai notamment pour des calculs scientifiques itératifs



43

# Loi de Gustafson : Définitions

**Introduction de la fraction séquentielle de Gustafson :**

$$f_s^g / T_s^g = f_s^g \times T(P, W), \quad f_s^g \in [0,1]$$

$$\left. \begin{array}{l} T(P, W) = Cte, \text{ par définition} \\ \text{avec : } P = P_g(W) \\ T_s^g = Cte, \text{ par hypothèse} \end{array} \right\} \rightarrow f_s^g = Cte$$

**Nouvelle expression du temps séquentiel (estimé) :**

$$T(1, W) = T_s^g(P, W) + P \times \frac{T_s^g(P, W)}{P}$$

$$\Downarrow$$

$$T(1, W) = f_s^g \times T(P, W) + P \times (1 - f_s^g) \times T(P, W)$$

44

## Loi de Gustafson : Définitions

**Speedup fonction de la fraction séquentielle :**

$$S(P, W) = \frac{T(1, W)}{T(P, W)}$$

$$S^g(P, W) = \frac{f_s^g \cdot T(P, W) + P \cdot (1 - f_s^g) \cdot T(P, W)}{T(P, W)}$$

$$S^g(P, W) = f_s^g + P \cdot (1 - f_s^g)$$

$$S^g(P, W) = f_s^g + P \cdot (1 - f_s^g) \quad \text{Speedup au sens de Gustafson}$$

Mais la modélisation de Gustafson considère uniquement des couples  $(P_i, W_i)$  tels que  $T(P_i, W_i) = T(1, W_0)$

$$S^g(P(W)) = f_s^g + P(W) \cdot (1 - f_s^g)$$

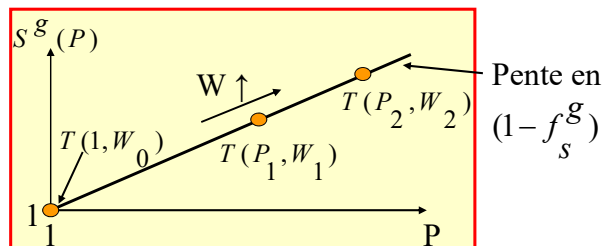
45

## Loi de Gustafson : Impact sur le speedup

**Speedup non borné :**

$$\lim_{P \rightarrow \infty} S^g(P) = \infty$$

**Allure du speedup :**



**Bilan de la loi de Gustafson :**

- Adopte le **point de vue utilisateur** : augmenter  $W$  à  $T$ -exec constant
- **Hypothèse optimiste** de partie séquentielle constante  $(T_s^g(P, W) = Cte)$

46

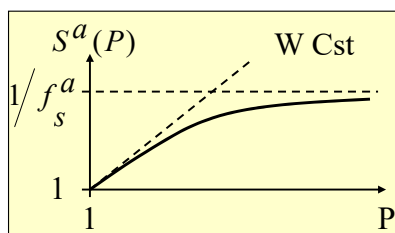
## 4 – Modélisations sur machines idéales

### 4.3 - Lien Amdahl-Gustafson

47

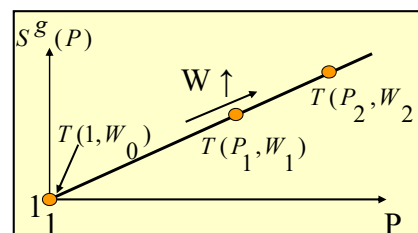
## Amdahl – Gustafson : Comparaison

Amdahl et Gustafson aboutissent à des conclusions différentes :



Amdahl

Etudie **l'extensibilité forte** (*strong scalability*) : capacité à décroître T-exec qd seule la taille de la machine croit.



Gustafson

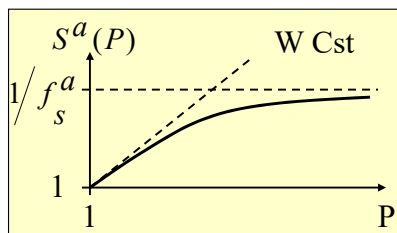
Etudie **l'extensibilité faible** (*weak scalability*) : capacité à maintenir T-exec qd les tailles de la machine et du pb croissent

48

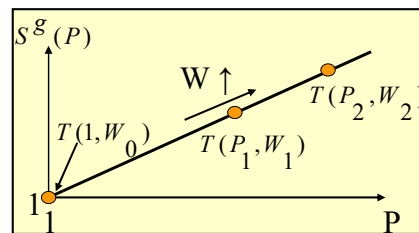


# Amdahl – Gustafson : Comparaison

Amdahl et Gustafson aboutissent à des conclusions différentes :



Amdahl



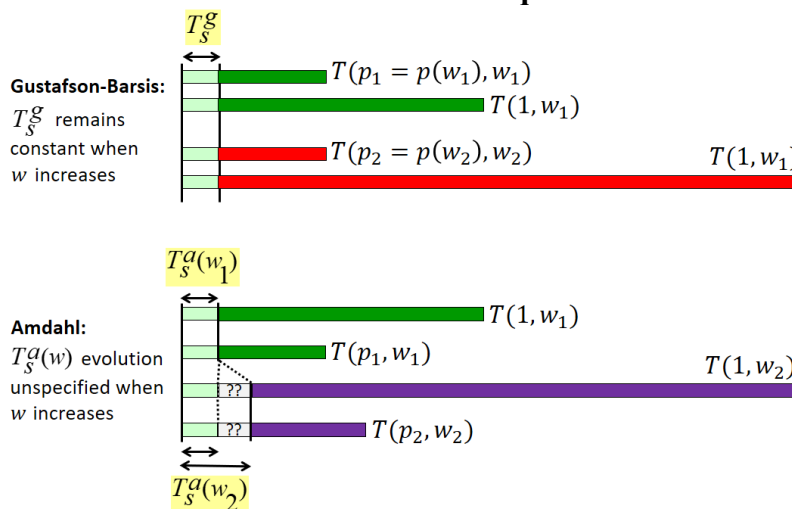
Gustafson

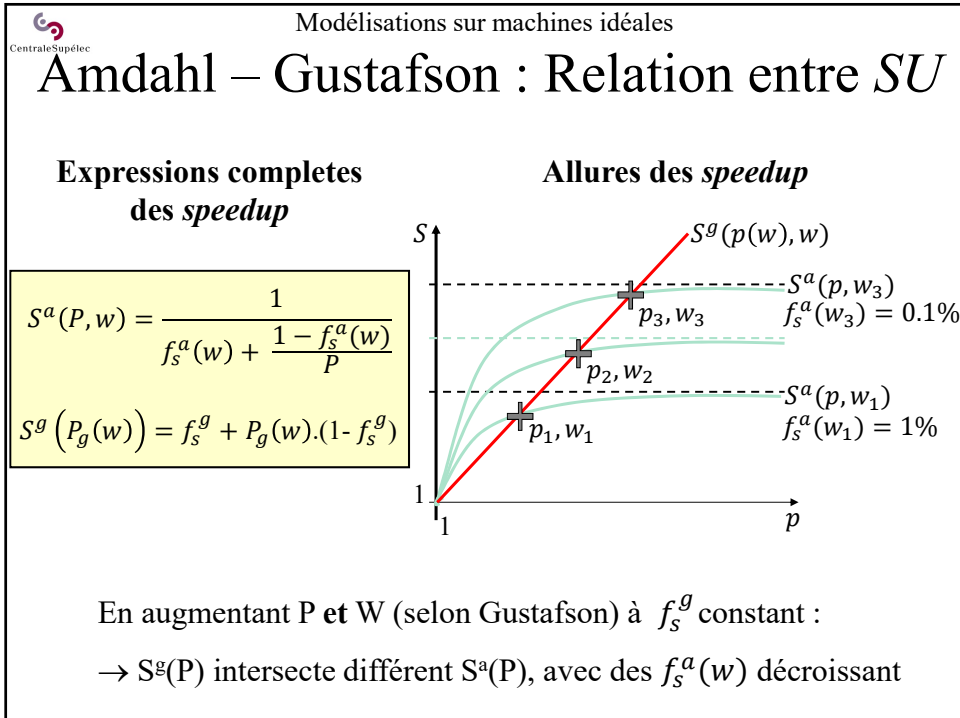
En fait Amdahl et Gustafson :

- Font des hypothèses différentes
- Définissent des fractions séquentielles différentes
- **Ne sont pas incompatibles**

# Amdahl – Gustafson : Comparaison

Différence de modélisation de la fraction séquentielle :





51

Modélisations sur machines idéales

**Amdahl – Gustafson : Bilan**

**Amdahl : W Cte, P ↑, T-exec ↓**  
 Réaliste quand on travaille à W Cte  
 Réaliste quand on augmente P pour diminuer T-exec

**Gustafson : W ↑, P ↑, T-exec Cte**  
 Réaliste quand on augmente W sur *certaines* pbs  
 Ex : plus de cycles de calculs lors de simulations

**En général :**  
 Valeurs des courbes réelles moins bonnes à cause des *overhead*  
 Allures des courbes réelles entre Amdalh et Gustafson

**Informaticien**

**Utilisateur**

52

## 5 – Méthodologie de mesure du temps d'exécution

53

Mesure des temps d'exécution

### Méthodologie de mesures

**Mesures externes :**

```
>time myAppli
>/usr/bin/time myAppli
>times myAppli
>timex myAppli
.....
```

12.002u	user
0.128s	system
12.150	total

Nom et fonctionnement variables selon le système utilisé !!

Fréquemment : total > user + system !!

Simple à utiliser  
Pas de modifications des codes sources

Peu précis: ± 0.5s

54

# Méthodologie de mesures

## Mesures internes :

```
time()
clock()
gettimeofday()
omp_get_wtime()
```

→ Compte les clicks d'horloge

→ Compte le temps écoulé en s

- Toutes ces routines ne sont pas toujours disponibles !
- "gettimeofday" est en général une bonne solution.
- Parfois il existe des outils plus précis pour mesurer de petites durées.



Plus précis que les mesures externes

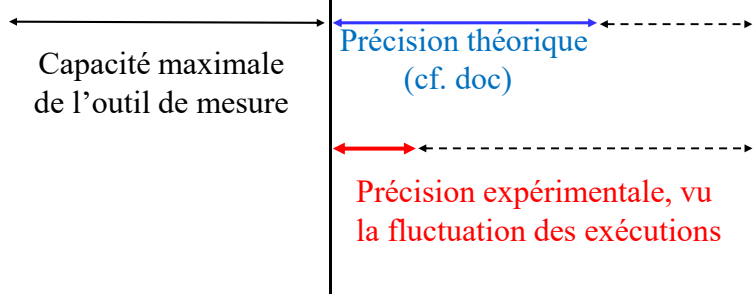


Besoin de modifier le code source  
Pas toujours totalement portable

# Méthodologie de mesures

## Précision des outils et des mesures :

123456789012 . 1234567890123456



- Ne pas tenir compte de trop de décimales!
- Faire attention à ne pas déborder la capacité de mesure!

Mesure des temps d'exécution

**Méthodologie de mesures**

**Problème fréquent :**

Test en mode exclusif (mono-user).  
Outil de mesure à 1ms de précision.

→

Fluctuation de 500ms  
d'une exécution à l'autre !!

Et plus encore avec la  
montée en fréquence  
automatique des procs.  
(effet de "chauffe")

**Démarche conseillée :**

- Mesurer les fluctuations, ne pas les ignorer  
(le *warm up* des processeurs peut perturber les premières)
- Ne pas donner que les valeurs moyennes
- Mesurer des temps > 10s si possible

57

Mesure des temps d'exécution

**Méthodologie de mesures**

**Stocker des meta-données sur les conditions de mesure :**

- **Date de l'exécution**
- **Auteur(s) du test**
- Outil(s) de mesure utilisé(s)
- Caractéristiques de la machine :  
RAM, Cache, Processeurs, ...
- OS utilisé (nom et version)
- Compilateur utilisé (nom et version)
- Options de compilation utilisées
- Test en multi-user/mono-user ?
- Présence d'IO dans le test ?
- Configuration du programme de test : taille des données, ...

On oublie souvent  
(et rapidement) à  
quel benchmark se  
réfère une série de  
mesures !

On manque souvent  
de détail sur les  
conditions de  
réalisation d'une  
série de mesures !

58

# Métriques, mesure et analyse de performances

**FIN**