



Virginie GALTIER
Stéphane VIALLE

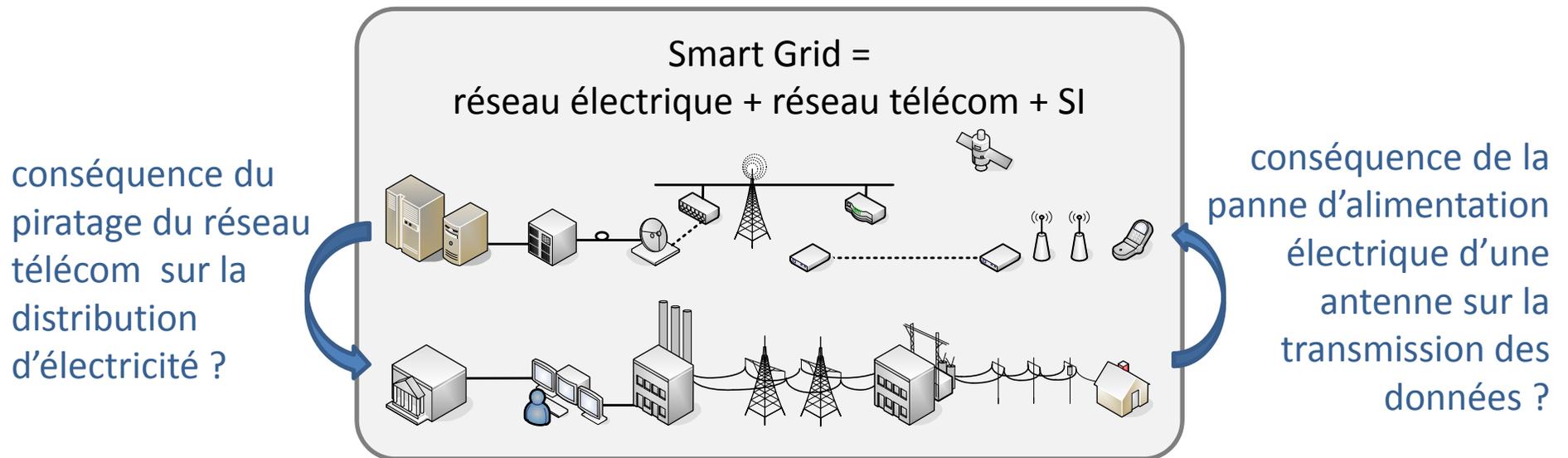
simulations et co-simulations distribuées

Séminaire « Réseau SI R&D » – EDF R&D – La Défense – 5 décembre 2013

Smart-Grid = « système complexe »

éléments très nombreux, dynamiques et hétérogènes, en interaction

→ difficile de répondre aux questions « aux frontières »



3

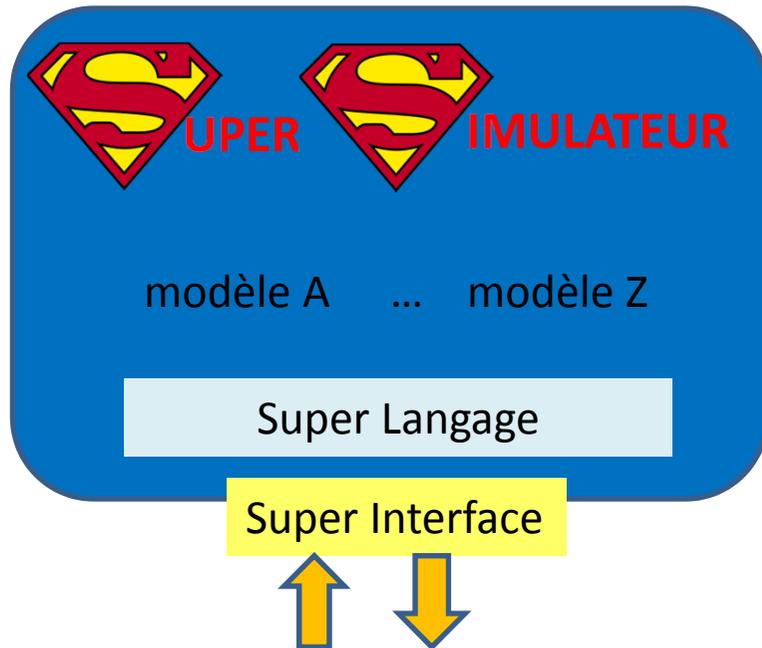
étudier les influences inter-domaines :
tests réels ?

EXCLUS !
(ou très limités)



4

étudier les influences inter-domaines : simulateur monolithique ?

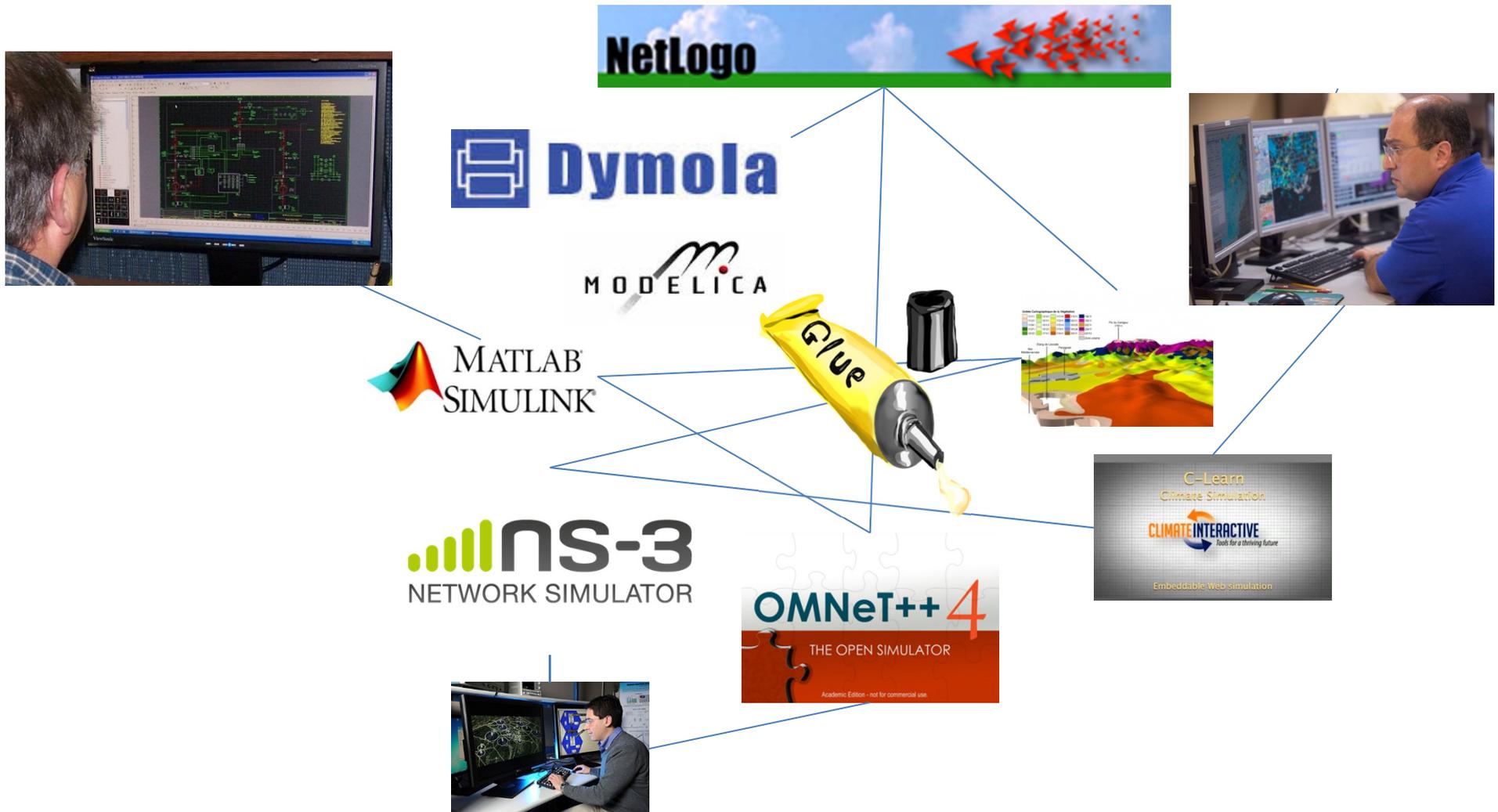


- conception, développement, maintenance ?
- intégration de toute l'expertise
- acceptabilité ?
- performances ?

EXCLU !

5

étudier les influences inter-domaines : couplage de simulateurs existants !



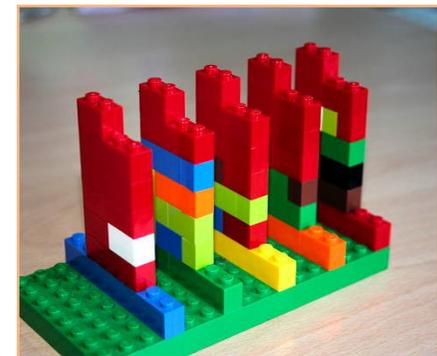
normes pour la multi-simulation

- couplage ad-hoc de simulateurs 2 à 2 :
 - non évolutif, non réutilisable...
- solution : interfaces standard
 - remplacement facilité d'un composant par un autre
 - interopérabilité, réutilisabilité



HLA : *High-Level Architecture*

FMI : *Functional Mockup Interface*

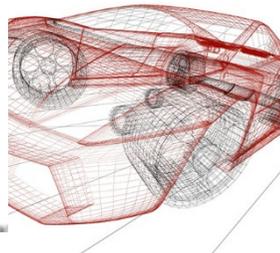


historique et communautés



FMI

- issue d'un consortium européen industriel
- v1 : 2010, v2 : fin 2013
- déjà supportée par de nombreux produits (Dymola, SIMPACK...)



HLA



- développée par les militaires américains
- issue de DIS et ALSP (début 90's), inspirée par CORBA
- 1^{ère} version stable : 1998
- version civile IEEE en 2000 puis 2010
- passerelles pour OMNeT++, NS-3...



concepts

FMI

- composant = « **FMU** » = **bibliothèque**
 - donnant accès aux équations du modèle (mode « ME »)
getDerivatives, setContinuousState
 - ou implémentant un solveur manipulant les équations du modèle (mode « CS »)
doStep, getReal...
- pour exploiter ces FMUs : écrire un « master » qui :
 - charge la FMU
 - init
 - ordonne l'exécution d'un pas
 - récupère les données (et les transfère à une autre FMU)

HLA

- composant = « **federate** » = **processus**
- federates connectés à un bus central (RTI)
 - échange de données par publication/abonnement
 - synchronisation : avance de temps demandée par le federate, accordée par le RTI

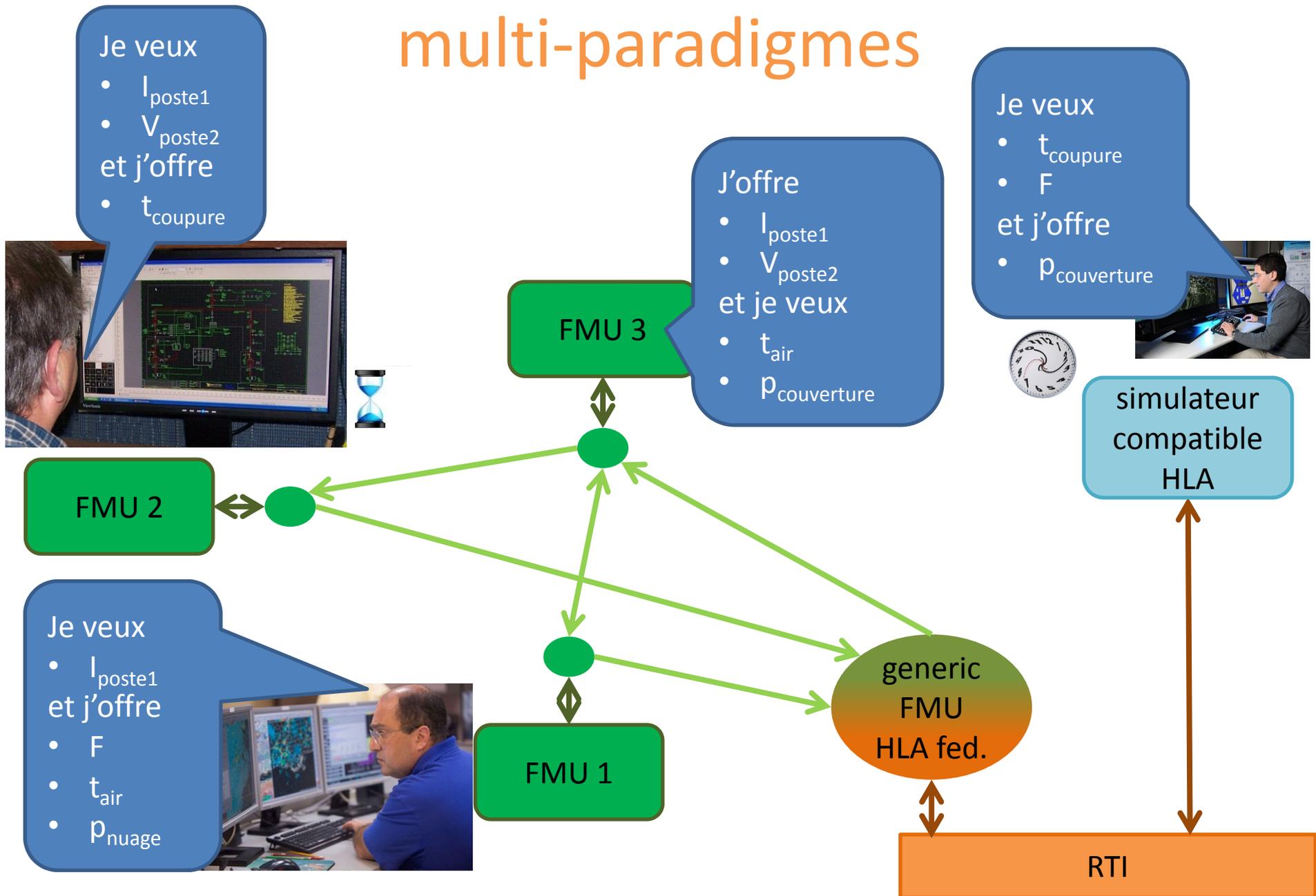
HLA et FMI ensemble : pourquoi ?

- certains simulateurs sont compatibles HLA, et d'autres FMI
→ intégrer les 2 normes



- FMI ne propose aucun middleware pour la distribution de la multi-simulation
→ le RTI d'HLA peut-il fournir ce niveau ?

objectif : architecture décentralisée multi-paradigmes



difficultés

- description de la multi-simulation
 - données échangées
 - graphe de connexion des composants
 - metadata (indication de convergence, marge de tailles de pas admissibles...)
- modèles de temps variés à faire co-exister (événementiel, temps discret, temps réel...)
- performances distribuées, capacité à fonctionner en temps réel
- co-initialisation (*bootstrapping*)

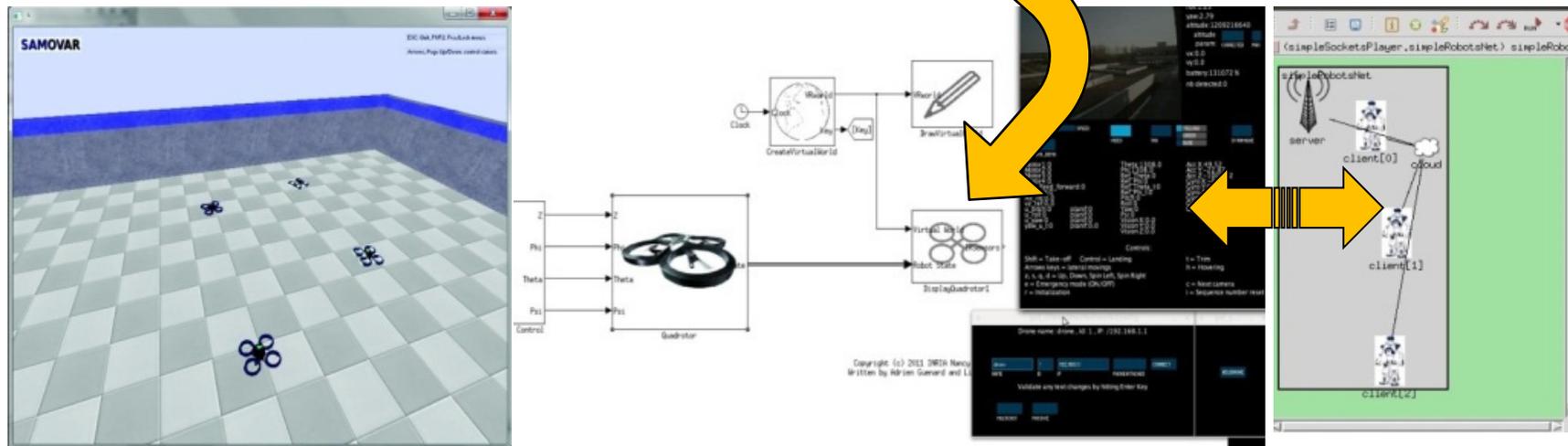
autre cas d'étude



« société » de drones volant en formation



interaction avec un drone réel
« co-simulation » HIL
contraintes temps réel



modèle de quadrotor
Simulink, exporté en FMU

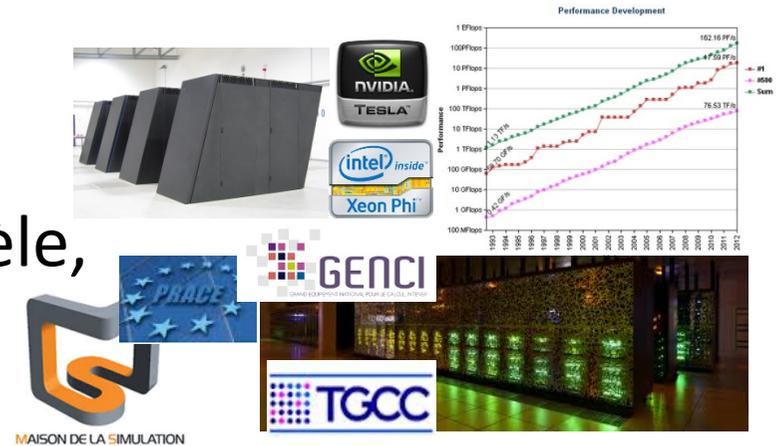
réseau sans fil
simulé avec OMNeT++
interfacé avec HLA

parallélisme pour la co-simulation

Deux facettes du parallélisme dans la co-simulation :

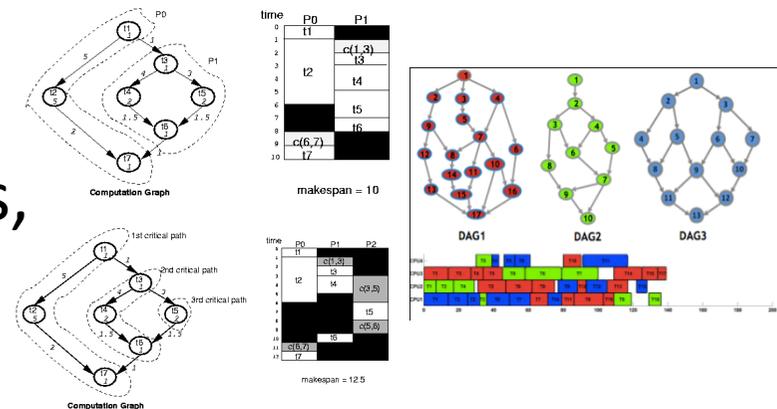
1. Le parallélisme de données

« Clusters, Massivement parallèle, Large échelle, Top500... »



2. Le parallélisme de contrôle

« WorkFlow, Makespan, Graphe de tâches hétérogènes, Scheduling, Concurrency... »



→ Expertises et problématiques différentes

parallélisme de données en 2013

Architectures cibles classiques :

« **Hiérarchiques** » : (ex) cluster de nœuds multi-cœurs

« **Hybrides** » : nœuds CPU + accélérateur (ex : GPU)

Hiérarchique hybride : (ex) cluster de CPU+GPU



Outils de programmation classiques :

Bibliothèques de noyaux de calculs (*BLAS/MKL/FFTW/IPP/...*)

Cumul de paradigmes de programmation

Envois de msgs + multithreading + calcul vectoriel

MPI + *OpenMP/TBB/...* + *CUDA/Intrinsics/...*

Extensibilité forte ... ou faible !!

Debugger !!

Oups!

parallélisme de données

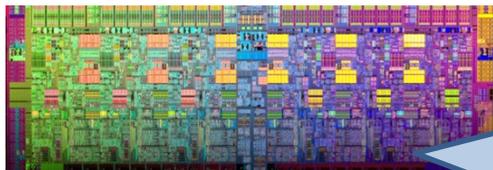
Intérêts pour la co-simulation :

Paralléliser et accélérer la simulation d'un composant sur beaucoup de cœurs

Speedup

Distribuer et rendre possible la simulation d'un composant dans beaucoup de RAM

Size up



CPU multi-coeurs

**UN
simulateur**

**UN autre
simulateur**

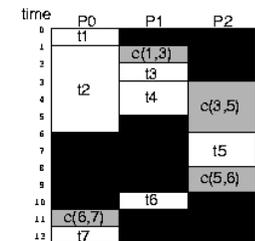
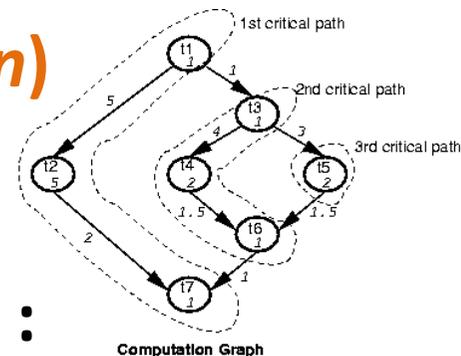


parallélisme de contrôle en 2013

Problématique classique :

- Ressources informatiques limitées
- Flot de tâches sans cycle (mais communicantes)

Placer et ordonnancer les tâches pour minimiser le temps d'exec. total (le *makespan*)



makespan = 12.5

Difficultés à prévoir en co-simulation :

- Présence de cycles, voire « un vrai graphe de tâches »...
- Volumes/temps de communications entre tâches
- Optimiser l'exec. sur architecture hiérarchique (cluster de multi-cœurs)

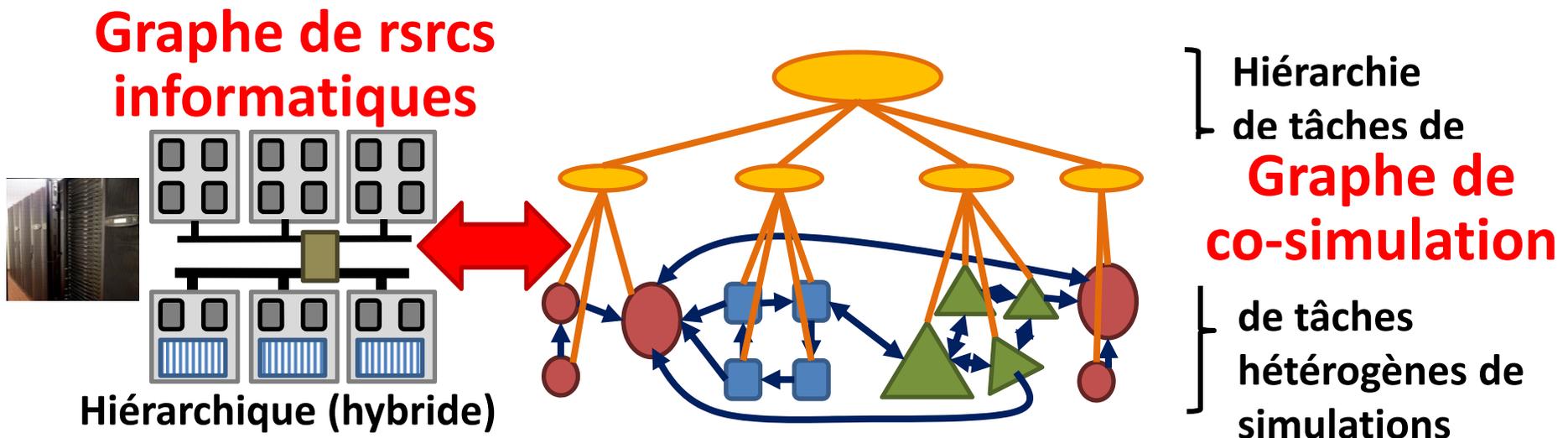
parallélisme de contrôle

Intérêts pour la co-simulation :

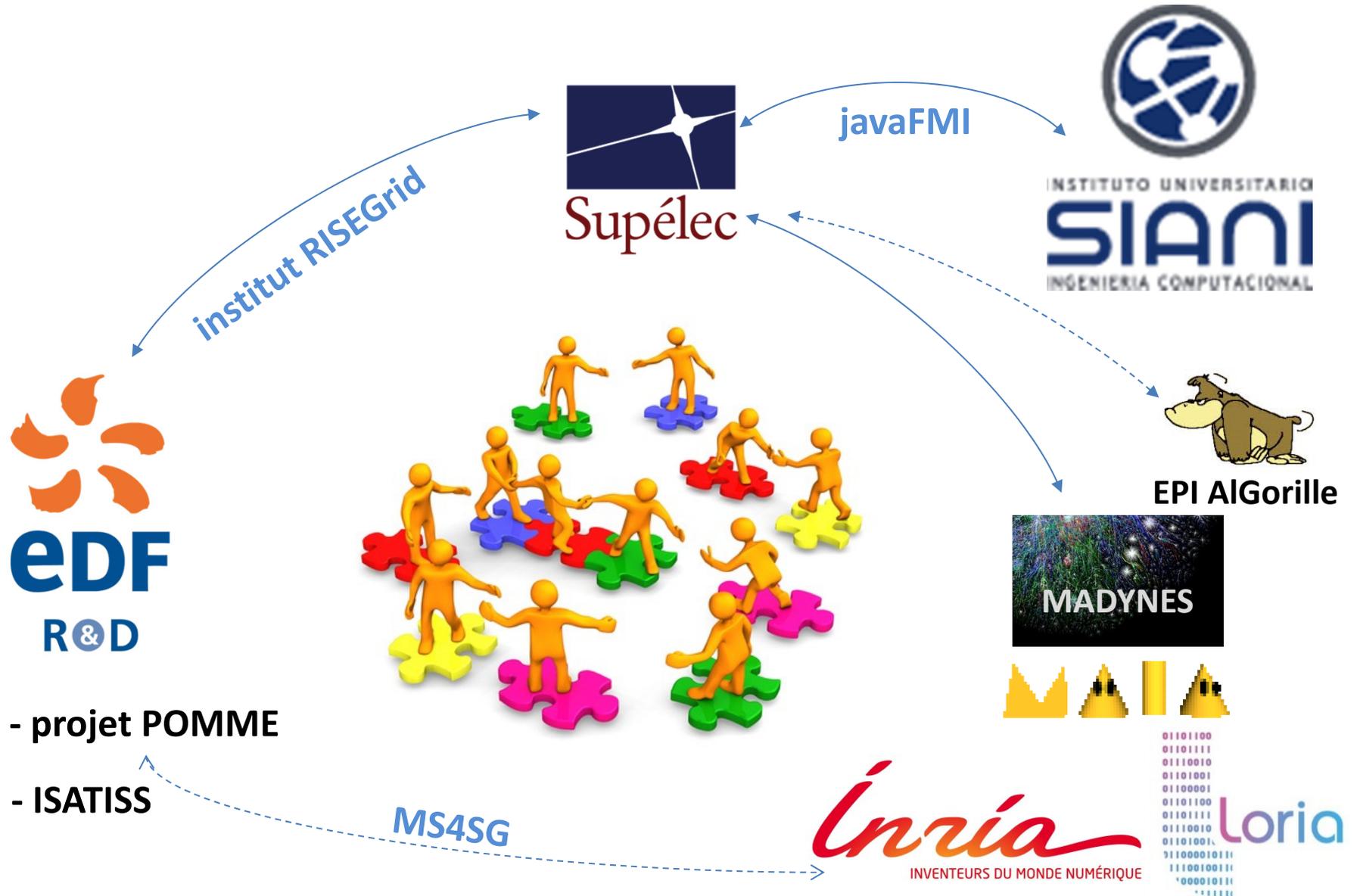
Rendre possible et accélérer des co-simulations de systèmes complexes : speedup & size up

- Distribuer le graphe de tâches de la co-simulation
- Plus de cœurs de calculs
- Plus de RAM
- Plus de Bw réseau

« *passage à l'échelle* »



collaborations





Co-simulation

Smart Grids

Architecture décentralisée

Drones & Env. Réseau

HLA

FMI

Modèle de
description de la
co-simulation

Questions ?

Modèle
de temps

Parallélisme de données

Parallélisme de contrôle

Speedup
Size up

Placement &
Ordonnancement

Graphe de
co-simulation