

# SCALABILITY AND USABILITY IN MAS

---

Christian Hüning ([christian.huening@haw-hamburg.de](mailto:christian.huening@haw-hamburg.de))

# Agenda

1. Einleitung
2. Anforderungen
3. Paper1 – PDES-MAS
4. Paper2 – Repast HPC
5. Paper3 – Vigueras
6. Ausblick & nächste Schritte

# Einleitung

- Generische Skalierbarkeit von MAS Systemen weiter ungelöst
- Große Simulationen erforderlich:
  - Prognosen in gekoppelten sozio-XYZ Systemen
  - Masseneffekte sichtbar machen (Yamamoto et al., 2008)
- Arbeiten zu diesem Thema älteren Datums ( $\leq 2008$ ) oder mit eher speziellem Fokus (z.B. Vigueras, 2011)
- Skalierende Systeme teils schwer zugänglich bzgl.
  - Datenimport
  - Umsetzung eines Modells
  - Auswertung
  - Wiederverwendbarkeit

# Anforderungen an modernes MAS

- Modularity and Reusability
  - Submodelle sollen wiederverwendbar sein (z.B. Waldwachstum)
- Information Integration
  - Daten verschiedener Quellen integrieren
  - Probleme: Datenmenge, Heterogenität, Qualität, Lücken...
- Scalability
  - System soll mit zusätzlicher Hardware idealerweise um konstanten Faktor schneller werden
  - Communication-to-computation Verhältnis
- Ease of Use
  - Entwicklung neuer Modelle durch Services unterstützt
  - DSL oder grafische Tools zur Modellentwicklung durch Domänenexperten
- Visualization
  - Effiziente, Echtzeit Visualisierung von Teilen der Simulation

# Motivation Scale

- Bestimmte Systeme lassen erst ab gewisser Größe sinnvoll untersuchen:
  - Ökonomie
  - Mikro-Biologie
  - Klima
- Technische Anforderungen:
  - Simulation(sraum) zerteilbar & verteilbar
  - Load Balancing / Re-Partitionierung (statisch & dynamisch)
  - Optimiertes Messaging
- Agentenzahl hat Auswirkung auf Simulationsergebnisse
  - Gezeigt von ZASE (Yamamoto et al. 2008) anhand einer Auktionssimulation

# Motivation Scale – ZASE (Yamamoto et al. 2008)

- Höhere Agentenzahl erzeugt andere Ergebnisse:

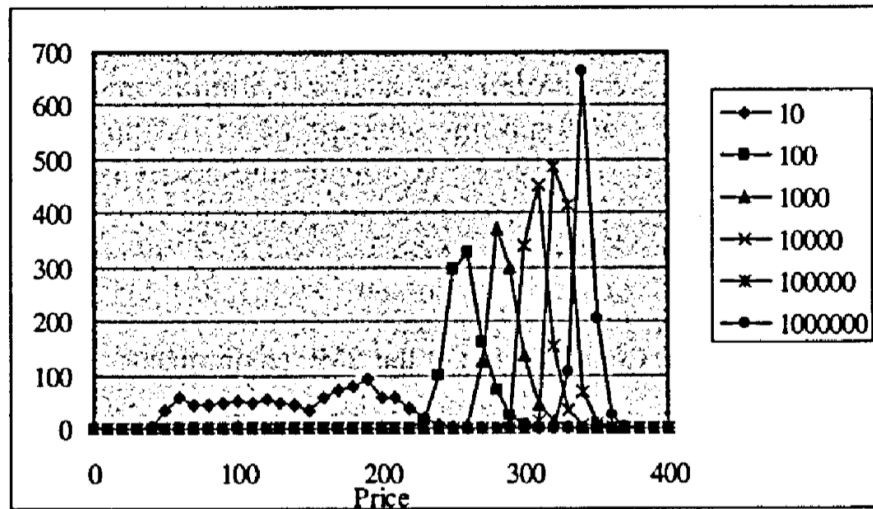


Fig. 5. Distribution of the final bid prices

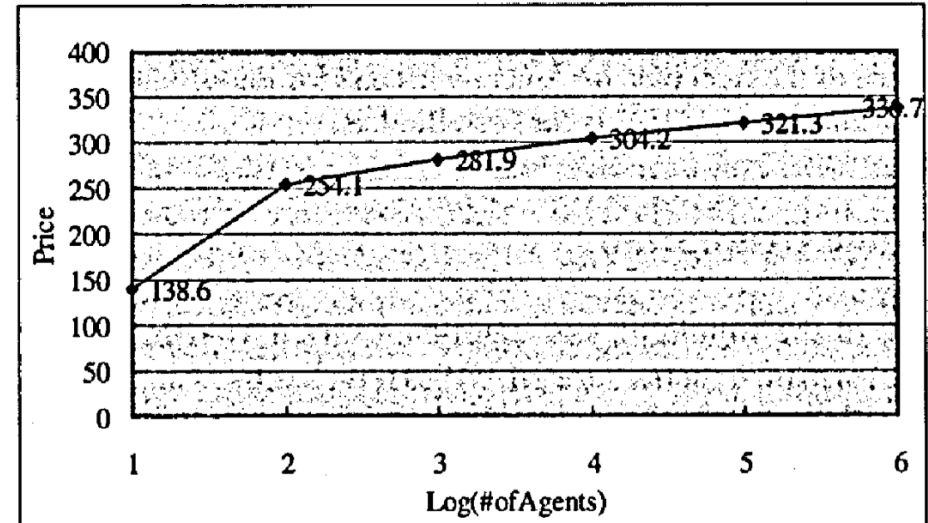


Fig. 4. Final bid prices

# Paper 1 – PDES-MAS (Suryanarayanan et al. 2013)

- PDES: Parallel Discrete Event Simulation
- MAS als Logische Prozesse (LP)
- Agent LPs (ALP) modellieren Agentenverhalten
- Communication LPs (CLP) modellieren Kommunikation und Interaktion
- Shared State Variables (SSV) in den CLPs

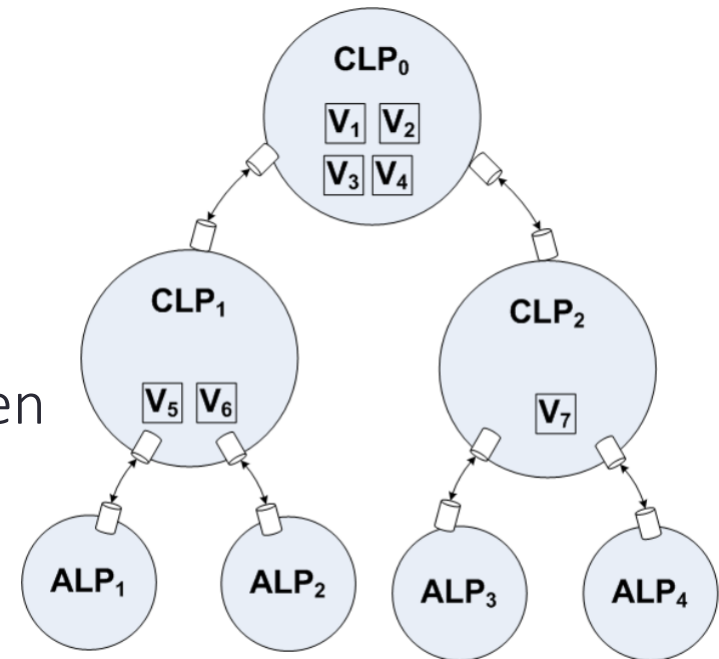


Fig. 1: A tree of 3 CLPs and 4 ALPs.

# Paper 1 – PDES-MAS (Suryanarayanan et al. 2013)

- Routing ähnlich wie im DHT
- CLP Baum hat feste Größe

CLP					
SSVs	Port	CLP	Port	ALPs	Port
5,6	L	0	H	1, 2	L
7	R	1	L	3, 4	R
1,2,3,4	H	2	R		

(a) Routing table of CLP id 0.

CLP											
SSV Values						Range Period List					
SSV	LT <sub>1</sub>	LT <sub>2</sub>	LT <sub>3</sub>	LT <sub>4</sub>	LT <sub>5</sub>	Ports	LT <sub>1</sub>	LT <sub>2</sub>	LT <sub>3</sub>	LT <sub>4</sub>	LT <sub>5</sub>
1	0				3	H	[0,5] RQ(0,2), RQ(10,15)		[0,10] RQ(0,2)		[3,10] RQ(10,15)
2	2		10			U	[0,0] RQ(10,15), RQ(0,2)		[0,0] RQ(0,2), RQ(10,15)		
3	5					L	[21,25]	[21,27] RQ(10,15), RQ(0,2)			
4	1		4			R		[50,55] RQ(10,15), RQ(0,2)			

(b) An example of a Range Period List (at the right) of CLP 0 at ports H, L, U, R evolved over time.

Fig. 4: Routing information in PDES-MAS

- SSVs werden dynamisch re-partitioniert je nach Zugriffsmuster (State Migration)
- ALPs werden RoundRobin ausgeführt & verwalten Local Virtual Time
- Rollbacks werden anhand der LVT durchgeführt

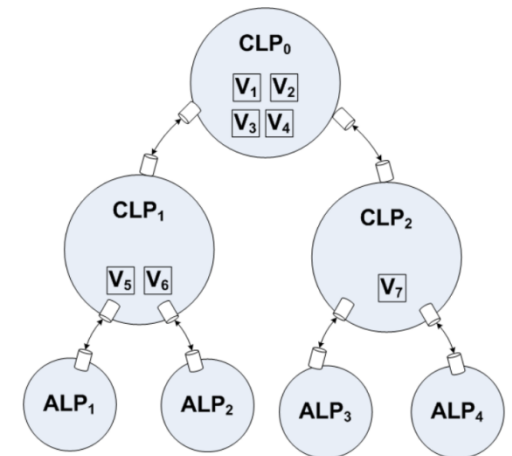


Fig. 1: A tree of 3 CLPs and 4 ALPs.



# Paper 1 – PDES-MAS (Suryanarayanan et al. 2013)

## Skalierbarkeit

- Vermutung:  $> \text{ALP} \rightarrow$  Höhere Zugriffszahlen und Datendichte  $\rightarrow$  abgefangen durch State Migration
- Hardware: BlueBEAR Cluster, Nodes mit 2x4Core 2.6Ghz, 8GB, Infiniband Netzwerk

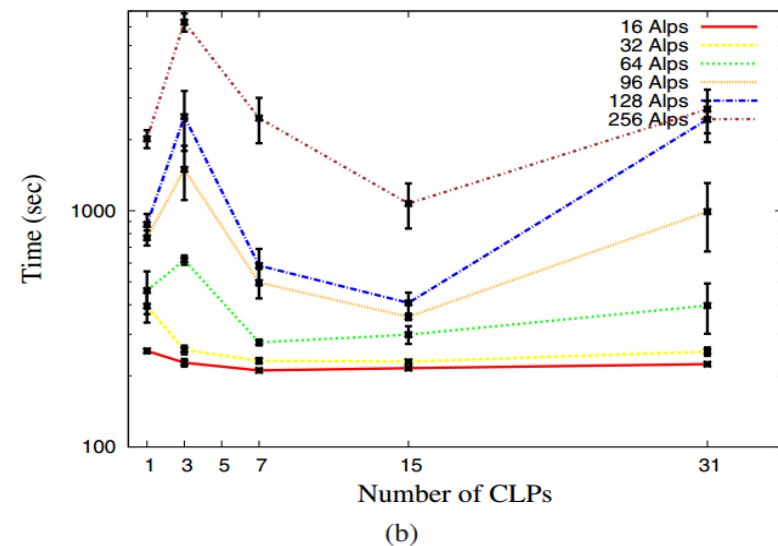
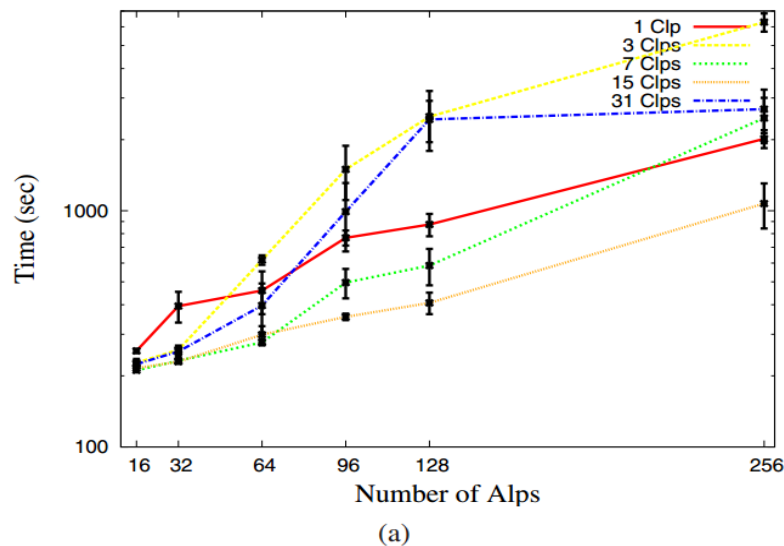


Fig. 8: Average Simulation Time for varying Number of ALPs and Number of CLPs with their standard deviations.

# Paper 1 – PDES-MAS (Suryanarayanan et al. 2013)

## Diskussion

- Idee ähnlich TupleSpaces (XAP o.ä.)
- Führt „nur“ Sense-Think-Act Agenten aus
- SSVs erlauben nur primitive Datentypen
- Datenimport → Abbildung ggf. komplex und aufwendig?!
- Skalierbarkeit → Ergebnisse gut, aber Hardware-Config unklar
  
- Gutes Verfahren zur Messung von Skalierbarkeit
- Wollen „Proxy Variables“ testen → „Agent Shadowing“

# Paper 2 – Repast HPC (Collier et al., 2013)

- Basiert auf RepastJ bzw. Repast Symphony
- Motivation ähnlich der von MARS: Große Simulationen auf vielen Knoten, statt viele Durchläufe kleiner Simulationen.
- Optimization Simulation vs. Large-Scale model simulation
- Nutzt Logo-Sprache (ReLogo):
  - Agenten sind Turtles oder Patches
  - Observer
  - Interaktionen zwischen benachbarten Turtles/Patches

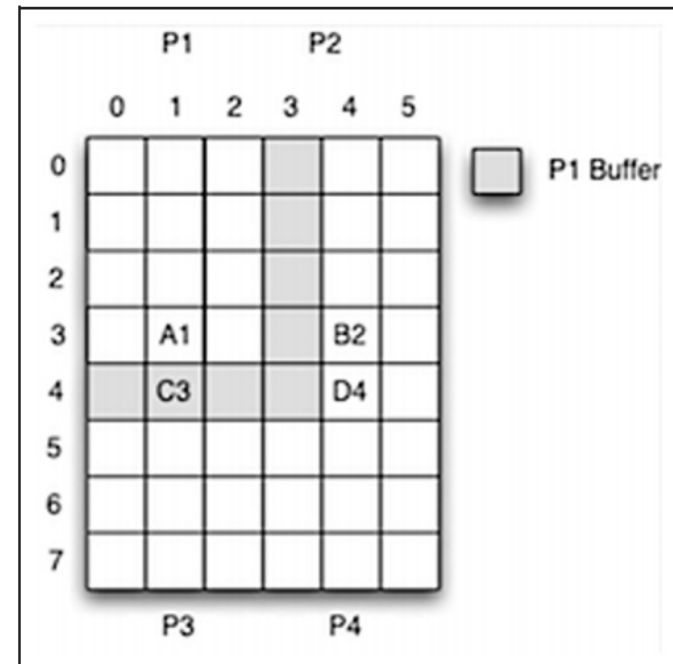
# Paper 2 – Repast HPC (Collier et al., 2013)

- Agenten, Kontexte und Projektionen:
  - Agenten sind Agenten
  - Kontexte als Menge von Agenten
  - Projektionen nutzen Kontexte um Environments zu modellieren
- Kontexte und Projektionen erlauben Wiederverwendung
- Verteilung mittels Influence Sphere
  - Prozesse möglichst nach Lokalitätsverhalten der Agenten einteilen

# Paper 2 – Repast HPC (Collier et al., 2013)

## Verteilung & Kommunikation

- „Shared Projections“
- Buffer mit nicht-lokalen Nachbaragenten
- Änderungen zunächst lokal, Betroffene Prozesse werden dann informiert



**Figure 1.** Shared grid buffer. Note that the grid section starting at row 0, column 0 and extending through row 3, column 2 runs on process P1. Section 0,3–3,5 runs on process P2 and so on for the other processes.

# Paper 2 – Repast HPC (Collier et al., 2013)

## Performanz & Skalierbarkeit

- Hardware: IBM Blue Gene/P 1048 & 40.000 Kerne

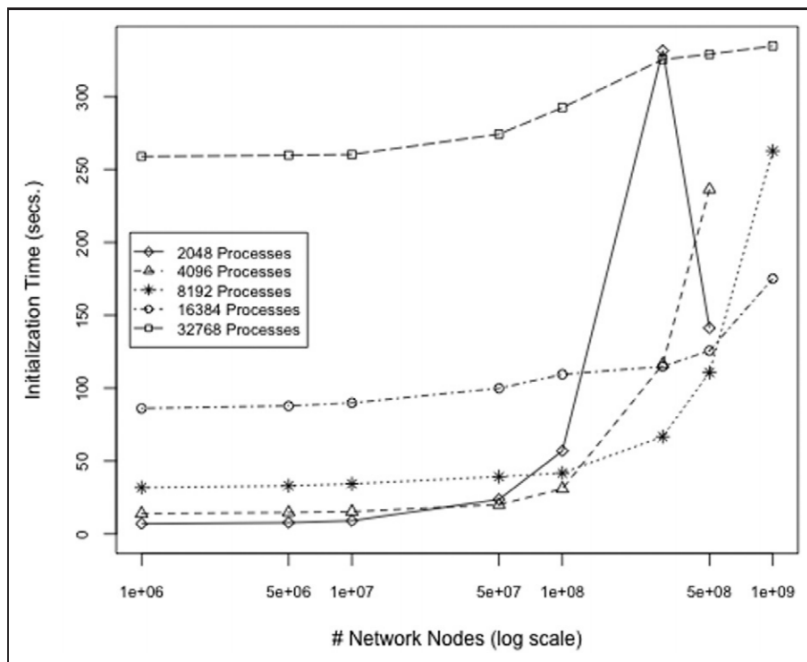


Figure 2. Initialization time by process count.

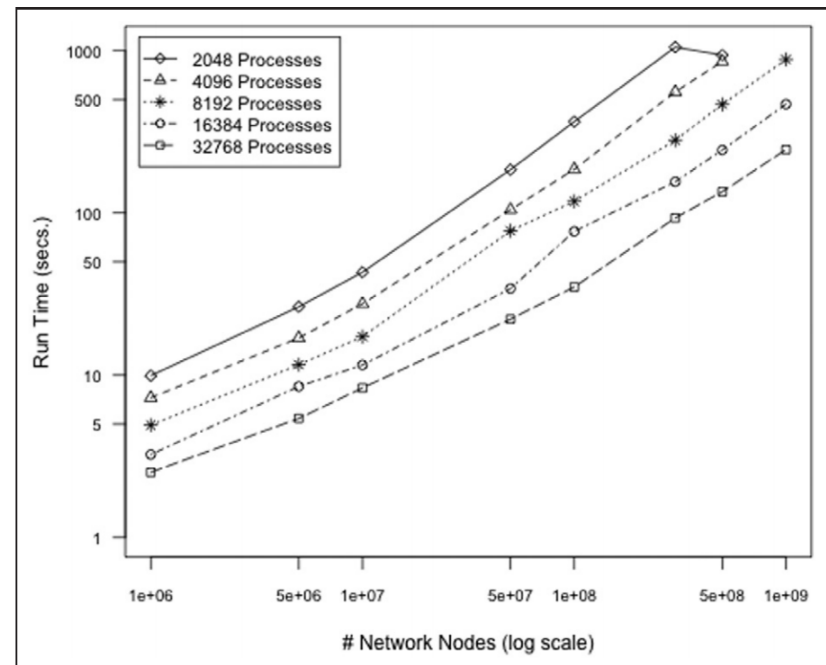


Figure 3. Runtime by process count.

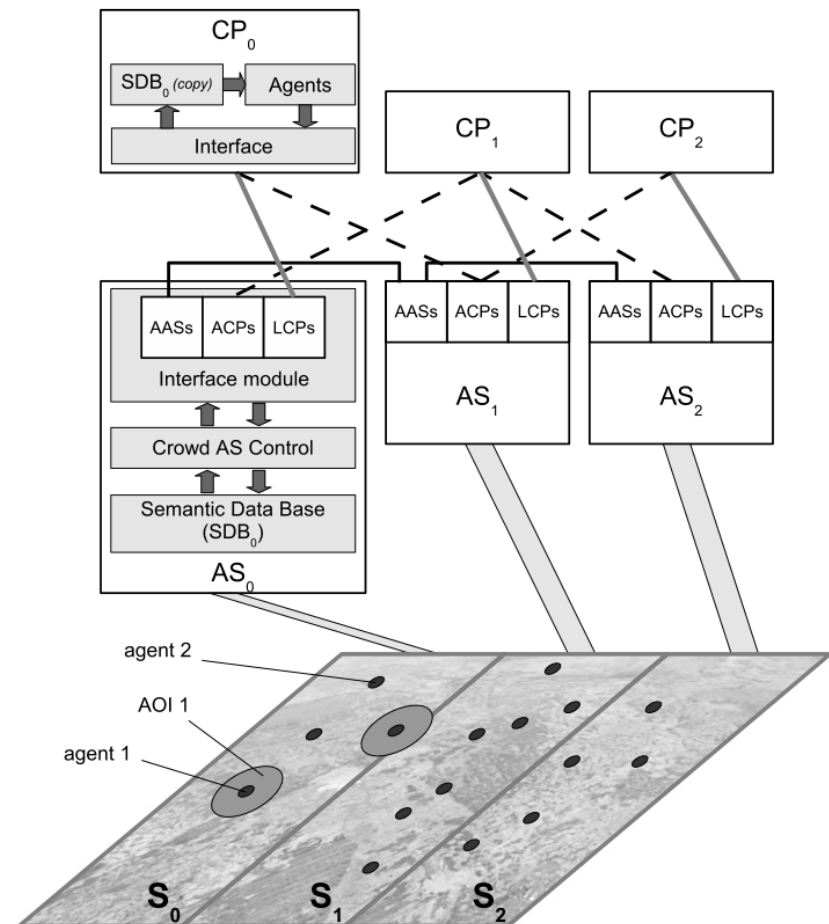
## Paper 2 – Repast HPC (Collier & North, 2013)

### Diskussion

- Environment „nur“ 2D (Network, Grid, Continuous Space)
- Logo-Sprache birgt Einschränkungen bzgl. der Modelle
- Auswertung / Visualisierung nur über Textausgabe in Datei
- Datenimport / Integration nicht erwähnt
- Kommunikations- und Synchronisationsmechanismus erfordert Benutzereingriff → nicht transparent

# Paper 3 – Vigueras (Vigueras et al. 2011)

- Entwickelt für interaktive Simulationen
- Massiv verteilt und asynchron
- 1 ActionServer je Region
- 1 ClientProcess je AS
- Semantische Datenbank als Kopie in jeder Station
- Synchronisation nur wenn nötig
- Jeder AS, CP und VCP auf eigenem Rechner



**Fig. 1.** General scheme of the distributed multiagent system architecture.



# Paper 3 – Vigueras (Vigueras et al. 2011)

- Visualisierung ebenfalls verteilt
- VisualClientProcesses als Kameras mit Blick in die Simulation
- Skaliert sehr gut mit mehr Hardware

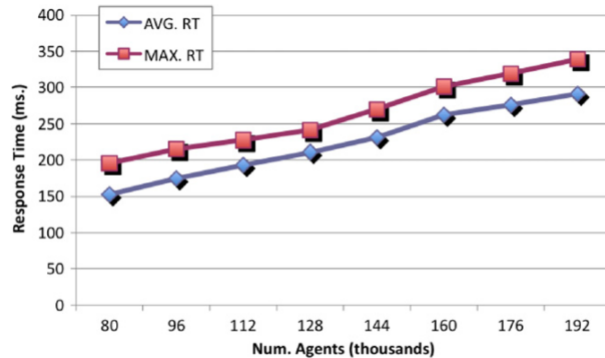
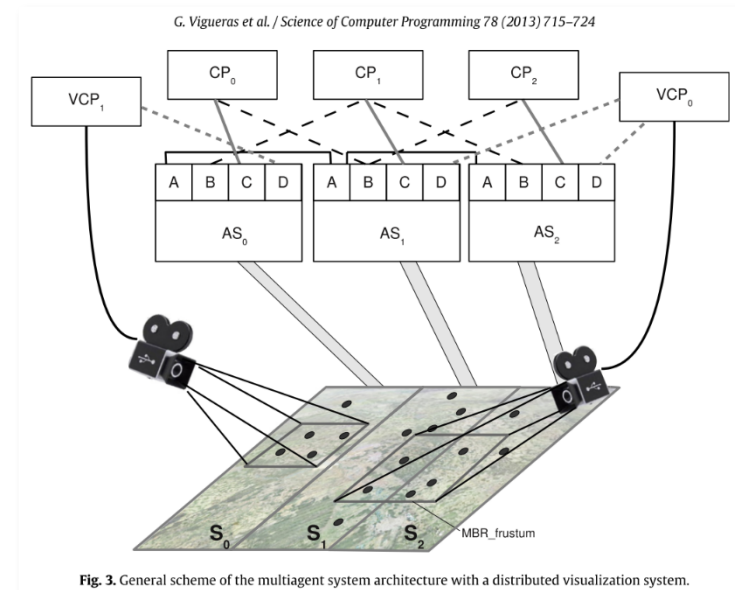


Fig. 5. Response times of the proposed architecture when implemented on a cluster of ninety six computing nodes.

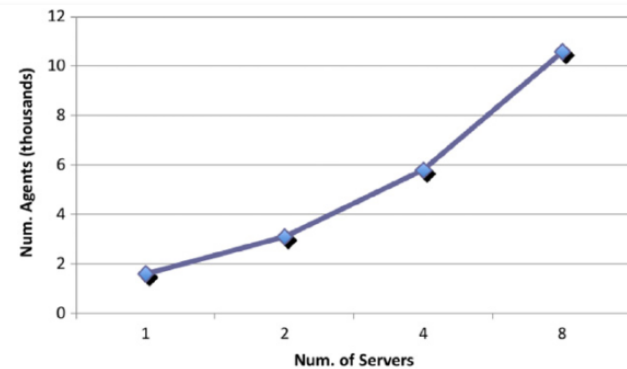


Fig. 6. Speedup achieved by the proposed architecture on a set of interconnected PCs.

# Ausblick & nächste Schritte

- Vertical Slice ca. 80 % fertig
- Verteilung und Kommunikation für Agenten implementiert, erste Tests vielversprechend → Bestätigen Ergebnisse von Repast HPC
- Information Integration Systeme implementiert
- Prototyp der MARS DSL inkl. WebEditor fertig

# Ausblick & nächste Schritte

## ToDo:

- Erste Version mit Beispielszenario fertigstellen
- Partitionierungslösung entwickeln
- Daten aus Information Integration Lösung in LIFE nutzen
- Visualisierung anbinden und testen
- Lösungen für Zeitmanagement und Ausführungssteuerung testen
- Eigene Lösung mit Repast Symphony / HPC vergleichen

Vielen Dank für eure Aufmerksamkeit!

Fragen?

# Quellen

- **(Yamamoto et al., 2008)** : A platform for massive agent-based simulation and its evaluation“, Massively Multi-Agent Technology. In Lecture Notes in Computer Science, Vol. 5043, pp 1-12, Jan. 2008.
- **(Collier & North, 2013)** : N. Collier und M. North, „Parallel agent-based simulation with Repast for High Performance Computing“, SIMULATION, Bd. 89, Nr. 10, S. 1215-1235, Okt. 2013.
- **(Vigueras et al. 2011)** : G. Vigueras, J. M. Orduña, M. Lozano, und Y. Jégou, „A scalable multiagent system architecture for interactive applications“, Science of Computer Programming, 2011.
- **(Suryanarayanan et al. 2013)** : V. Suryanarayanan, G. Theodoropoulos, und M. Lees, „PDES-MAS: Distributed Simulation of Multi-agent Systems“, Procedia Computer Science, Bd. 18, S. 671-681, 2013.