

Paralleler Cuckoo-Filter

Seminar: Implementierungstechniken für Hauptspeicherdatenbanksysteme

Jeremias Neth

München, 21. November 2017





Paralleler Cuckoo-Filter

- Cuckoo-Hashtabelle
- Serieller Cuckoo-Filter
 - Algorithmus
 - Performance
- Mehrkern Cuckoo-Filter
- CUDA Cuckoo-Filter



Cuckoo-Hashtabelle

Berechnung des Index in einer Hashtabelle



(Quelle: Wikipedia)



Cuckoo-Hashtabelle

Berechnung des Index in einer Hashtabelle

Verwendung von zwei Hashfunktionen



(Quelle: Wikipedia)



Einfügen von x in eine Cuckoo-Hashtabelle:

$$h_1(x) = 3$$

$$h_2(x) = 7$$



Einfügen von x in eine Cuckoo-Hashtabelle:

$$h_1(x) = 3$$

$$h_2(x)=7$$

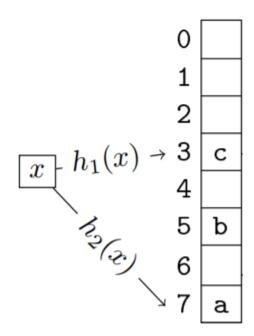
(a) Einfügen von x



Einfügen von x in eine Cuckoo-Hashtabelle:

$$h_1(x) = 3$$

$$h_2(x) = 7$$



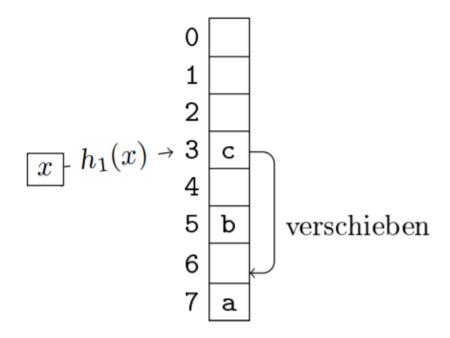
(a) Einfügen von x



Einfügen von x in eine Cuckoo-Hashtabelle:

$$h_1(x) = 3$$

$$h_2(x) = 7$$



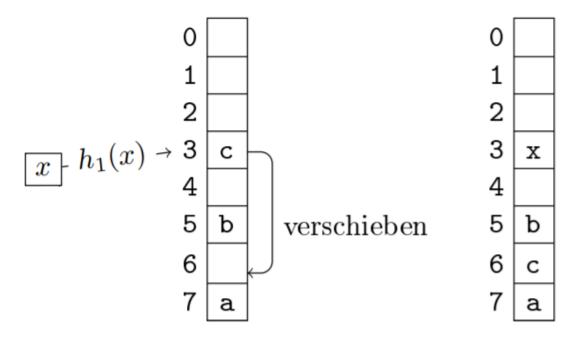
(a) Einfügen von x



Einfügen von x in eine Cuckoo-Hashtabelle:

$$h_1(x) = 3$$

$$h_2(x) = 7$$



(a) Einfügen von x

(b) Nach dem Einfügen



Probalistische Datenstruktur

Kann mit hoher Wahrscheinlichkeit sagen ob ein Gegenstand in den Filter eingefügt wurde, ohne false negatives



Probalistische Datenstruktur

Kann mit hoher Wahrscheinlichkeit sagen ob ein Gegenstand in den Filter eingefügt wurde, ohne false negatives

Geringer Speicherplatzbedarf



Probalistische Datenstruktur

Kann mit hoher Wahrscheinlichkeit sagen ob ein Gegenstand in den Filter eingefügt wurde, ohne false negatives

Geringer Speicherplatzbedarf

Alternative zum Bloom-Filter



Probalistische Datenstruktur

Kann mit hoher Wahrscheinlichkeit sagen ob ein Gegenstand in den Filter eingefügt wurde, ohne false negatives

Geringer Speicherplatzbedarf

Alternative zum Bloom-Filter (Praktisch besser)

Unterstützt das dynamische Löschen von Einträgen



Probalistische Datenstruktur

Kann mit hoher Wahrscheinlichkeit sagen ob ein Gegenstand in den Filter eingefügt wurde, ohne false negatives

Geringer Speicherplatzbedarf

Alternative zum Bloom-Filter (Praktisch besser)

- Unterstützt das dynamische Löschen von Einträgen
- Schnellere Lookup Performance



Probalistische Datenstruktur

Kann mit hoher Wahrscheinlichkeit sagen ob ein Gegenstand in den Filter eingefügt wurde, ohne false negatives

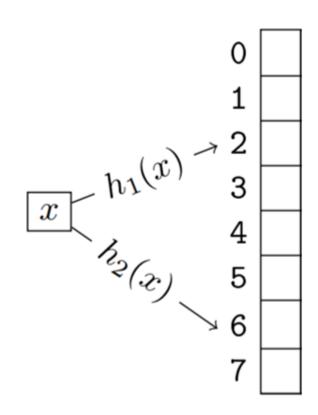
Geringer Speicherplatzbedarf

Alternative zum Bloom-Filter (Praktisch besser)

- Unterstützt das dynamische Löschen von Einträgen
- Schnellere Lookup Performance
- Effizientere Platznutzung bei Anwendungen mit niedrigen false-positive-rates (<3%)



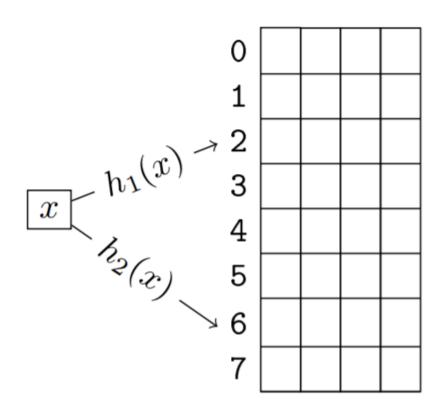
Cuckoo-Hashtabelle





Cuckoo-Hashtabelle

Vier Einträge je Bucket

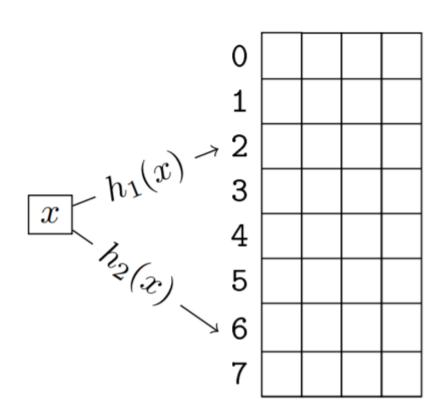




Cuckoo-Hashtabelle

Vier Einträge je Bucket

"partial-key cuckoo hashing"



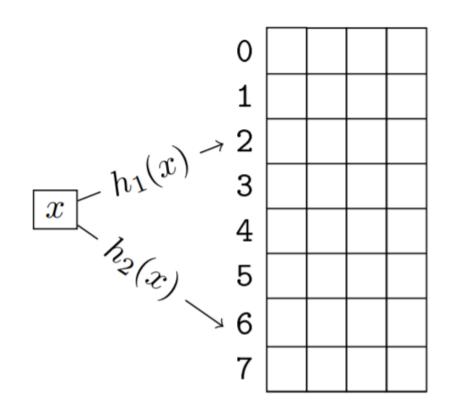


Cuckoo-Hashtabelle

Vier Einträge je Bucket

"partial-key cuckoo hashing"

Abspeichern von Fingerabdrücken



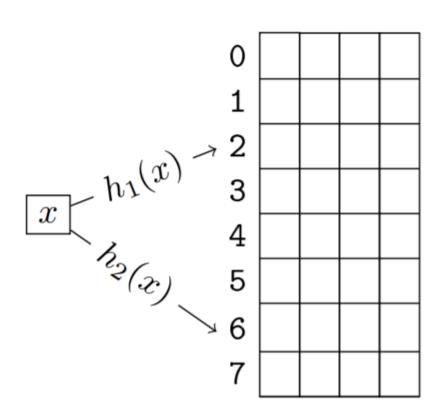


Cuckoo-Hashtabelle

Vier Einträge je Bucket

"partial-key cuckoo hashing"

- Abspeichern von Fingerabdrücken
- Alternativer Bucket durch Index und Fingerabdruck bestimmbar





Cuckoo-Hashtabelle

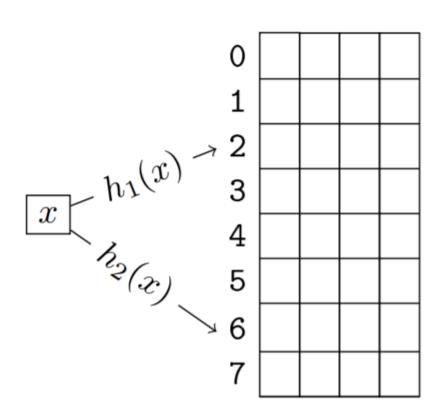
Vier Einträge je Bucket

"partial-key cuckoo hashing"

- Abspeichern von Fingerabdrücken
- Alternativer Bucket durch Index und Fingerabdruck bestimmbar

$$i_1(x) = hash(x).$$

 $i_2(x) = i_1(x) \oplus hash(f).$





Cuckoo-Hashtabelle

Vier Einträge je Bucket

Fingerabdrucklänge: 16-bit

95% Fillrate

0,01% False Positive Rate



Einfügen eines Gegenstand in den Filter

Algorithm 1 Einfügen eines Gegenstand

```
1: procedure Einfügen(Gegenstand)
        f \leftarrow \text{Fingerabdruck von } Gegenstand
        i_1 \leftarrow \text{Hash von } Gegenstand
       i_2 \leftarrow i_1 \oplus \text{Hash von } f
        if bucket[i_1] oder bucket[i_2] haben einen freien Eintrag then
            füge f dort ein
 6:
            return true
 7:
        for Maximale Anzahl an Versuchen noch nicht erreicht do
            wähle zufälligen Eintrag e in bucket[i_1]
 9:
            tausche fund den Fingerabdruck in e
10:
            i_1 \leftarrow i_1 \oplus \text{hash}(f)
11:
            if bucket[i_1] hat einen freien Eintrag then
12:
                füge f dort ein
13:
                return true
14:
        return false
15:
```



Lookup eines Gegenstand in dem Filter

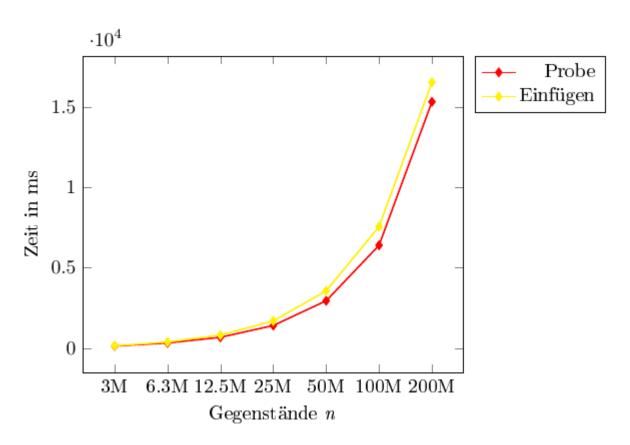
Algorithm 2 Enthaltensein eines Gegenstand

```
1: procedure Probe(Gegenstand)
```

- 2: $f \leftarrow \text{Fingerabdruck von } Gegenstand$
- 3: $i_1 \leftarrow \text{Hash von } Gegenstand$
- 4: $i_2 \leftarrow i_1 \oplus \text{Hash von } f$
- 5: **if** $bucket[i_1]$ oder $bucket[i_2]$ enthalten f **then return** true
- 6: **else return** false

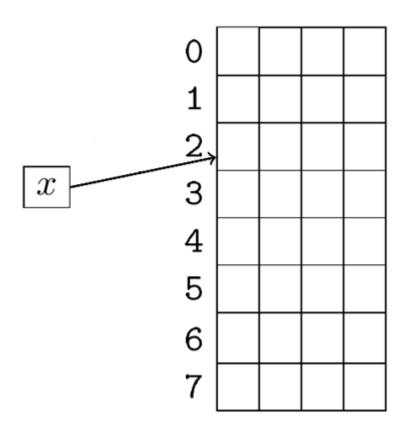


Performance





Algorithmus analog zur seriellen Implementierung





Einfügen eines Gegenstand in den Filter

Algorithm 1 Einfügen eines Gegenstand

```
1: procedure Einfügen(Gegenstand)
        f \leftarrow \text{Fingerabdruck von } Gegenstand
        i_1 \leftarrow \text{Hash von } Gegenstand
       i_2 \leftarrow i_1 \oplus \text{Hash von } f
        if bucket[i_1] oder bucket[i_2] haben einen freien Eintrag then
            füge f dort ein
 6:
            return true
 7:
        for Maximale Anzahl an Versuchen noch nicht erreicht do
            wähle zufälligen Eintrag e in bucket[i_1]
 9:
            tausche fund den Fingerabdruck in e
10:
            i_1 \leftarrow i_1 \oplus \text{hash}(f)
11:
            if bucket[i_1] hat einen freien Eintrag then
12:
                füge f dort ein
13:
                return true
14:
        return false
15:
```



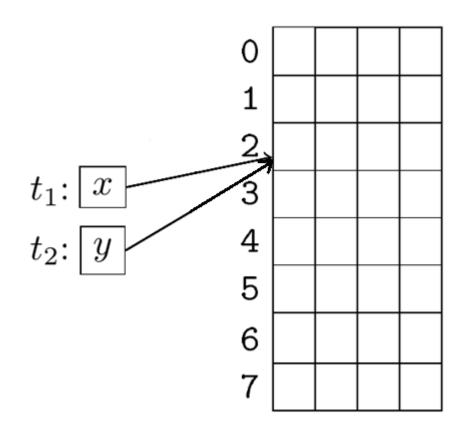
Einfügen eines Gegenstand in den Filter

```
Algorithm 1 Einfügen eines Gegenstand
 1: procedure Einfügen(Gegenstand)
        f \leftarrow \text{Fingerabdruck von } Gegenstand
        i_1 \leftarrow \text{Hash von } Gegenstand
        i_2 \leftarrow i_1 \oplus \text{Hash von } f
        if bucket[i_1] oder bucket[i_2] haben einen freien Eintrag then
 5:
            füge f dort ein
 6:
           return true
 7:
        for Maximale Anzahl an Versuchen noch nicht erreicht do
            wähle zufälligen Eintrag e in bucket[i_1]
 9:
            tausche f und den Fingerabdruck in e
10:
            i_1 \leftarrow i_1 \oplus \text{hash}(f)
            if bucket[i_1] hat einen freien Eintrag then
12:
                füge f dort ein
13:
                return true
14:
        return false
15:
```



Algorithmus analog zur seriellen Implementierung

Verteilung des abzuarbeitenden Datensatzes auf mehrere Threads mit *std::thread*

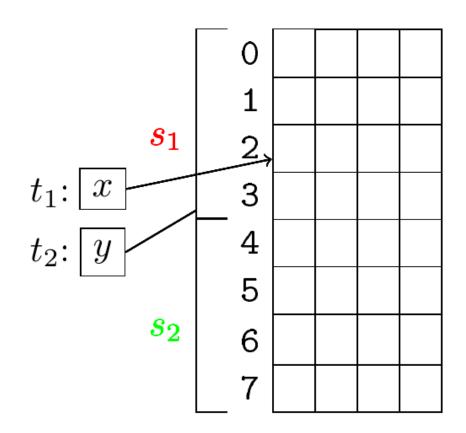




Algorithmus analog zur seriellen Implementierung

Verteilung des abzuarbeitenden Datensatzes auf mehrere Threads mit *std::thread*

Absicherung des kritischen Bereichs durch Locks mit *std::mutex*





Algorithmus analog zur seriellen Implementierung

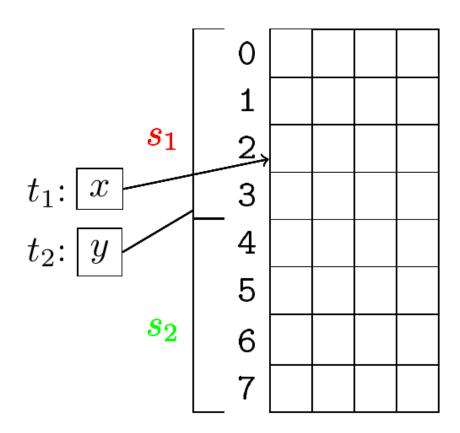
Verteilung des abzuarbeitenden Datensatzes auf mehrere Threads mit *std::thread*

Absicherung des kritischen Bereichs durch Locks mit *std::mutex*

Problem:

Eine Lock: schlechte Performance

Viele Locks: viel Overhead





Algorithmus analog zur seriellen Implementierung

Verteilung des abzuarbeitenden Datensatzes auf mehrere Threads mit *std::thread*

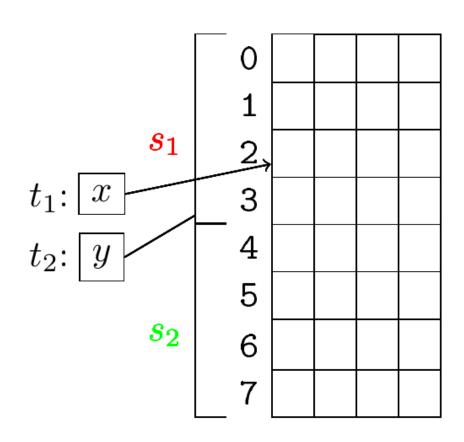
Absicherung des kritischen Bereichs durch Locks mit *std::mutex*

Problem:

Eine Lock: schlechte Performance

Viele Locks: viel Overhead

A = Alle Threads T versuchen unterschiedliche Locks s€S zur gleichen Zeit zu sperren





A = Alle Threads T versuchen ein unterschiedliches Lock seS zur gleichen Zeit zu sperren

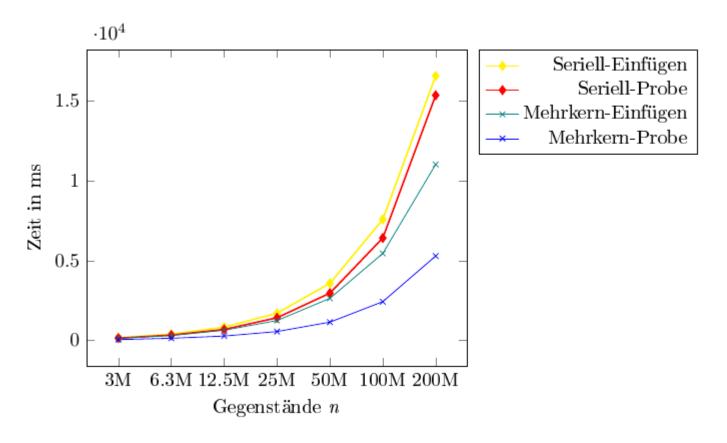
$$P(A) = \prod_{k=0}^{|T|-1} \frac{|S|-k}{|S|}$$

Beispiel: 4 Threads und 256 Locks: 96.6%, Speicherbedarf ~ 10 kB



Performance

Speedup: 1.5x (insert), 2.9x (probe)





Mögliche Verbesserungen:

Statt std::mutex, POSIX_MUTEX unter Linux oder CRITICAL_SECTION unter Windows (Bis zu 2x schneller als std::mutex)

Nur einem Thread Schreibzugriff geben.



Mögliche Verbesserungen:

Statt std::mutex: POSIX_MUTEX unter Linux oder CRITICAL_SECTION unter Windows (Bis zu 2x schneller als std::mutex)

Nur einem Thread Schreibzugriff geben.

Mehr Kerne



Mehrkern Cuckoo-Filter

Mögliche Verbesserungen:

Statt std::mutex: POSIX_MUTEX unter Linux oder CRITICAL_SECTION unter Windows (Bis zu 2x schneller als std::mutex)

Nur einem Thread Schreibzugriff geben.

Mehr Kerne

Grafikkarte stellt viel mehr Rechnerkerne zur Verfügung (Bsp: GTX 970, 1664)



Compute Unified Device Architecture

- Aufteilung des Programms für Host (CPU) und Device (GPU)
- Getrennter Speicher



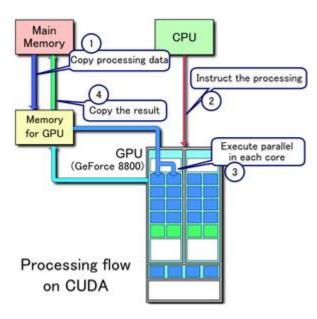
Compute Unified Device Architecture

- Aufteilung des Programms für Host (CPU) und Device (GPU)
- Getrennter Speicher
- Serieller Part auf CPU, Paralleler Part auf GPU
- Aufteilung der Aufgabe in einzelne Threads



Compute Unified Device Architecture

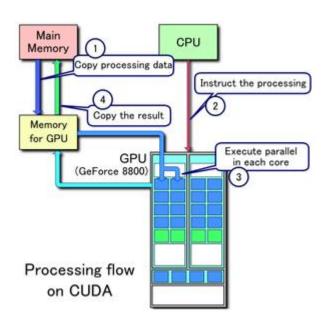
- Aufteilung des Programms für Host (CPU) und Device (GPU)
- Getrennter Speicher
- Serieller Part auf CPU, Paralleler Part auf GPU
- Aufteilung der Aufgabe in einzelne Threads





Compute Unified Device Architecture

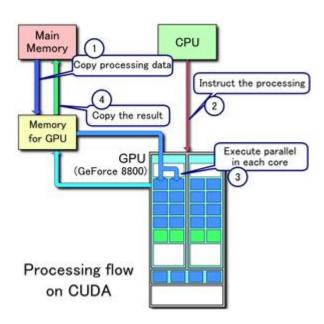
- Aufteilung des Programms für Host (CPU) und Device (GPU)
- Getrennter Speicher
- Serieller Part auf CPU, Paralleler Part auf GPU
- Aufteilung der Aufgabe in einzelne Threads
- SIMT: Single Instruction Multiple Threads
- 32 Threads werden zu einem Warp zusammengefasst





Compute Unified Device Architecture

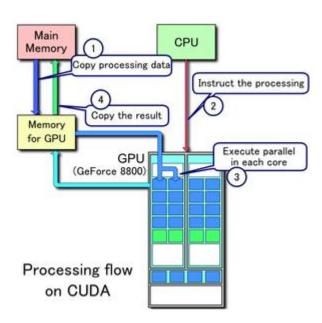
- Aufteilung des Programms für Host (CPU) und Device (GPU)
- Getrennter Speicher
- Serieller Part auf CPU, Paralleler Part auf GPU
- Aufteilung der Aufgabe in einzelne Threads
- SIMT: Single Instruction Multiple Threads
- 32 Threads werden zu einem Warp zusammengefasst
- Bis zu 64 Warps residieren gleichzeitig auf einer Streaming Multiprocessorunit (SM)





Compute Unified Device Architecture

- Aufteilung des Programms für Host (CPU) und Device (GPU)
- Getrennter Speicher
- Serieller Part auf CPU, Paralleler Part auf GPU
- Aufteilung der Aufgabe in einzelne Threads
- SIMT: Single Instruction Multiple Threads
- 32 Threads werden zu einem Warp zusammengefasst
- Bis zu 64 Warps residieren gleichzeitig auf einer Streaming Multiprocessorunit (SM)
- Aber nur 8 werden pro SM gleichzeitig ausgeführt





Host



Host

Kopiere Datensatz in Device Speicher

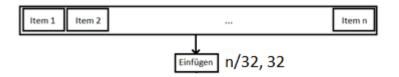




Host

Kopiere Datensatz in Device Speicher

Starte Kernel *Einfügen* mit benötigter Anzahl an Threads, aufgeteilt in Blöcke





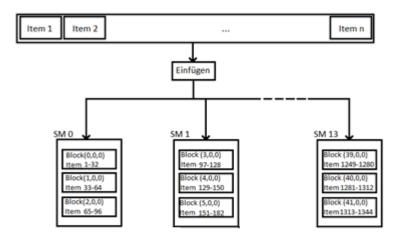
Host

Kopiere Datensatz in Device Speicher

Starte Kernel *Einfügen* mit benötigter Anzahl an Threads, aufgeteilt in Blöcke

Device

Mappe momentanen Thread auf Items





Host

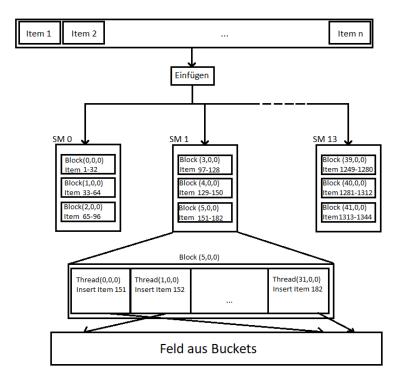
Kopiere Datensatz in Device Speicher

Starte Kernel *Einfügen* mit benötigter Anzahl an Threads, aufgeteilt in Blöcke

Device

Mappe momentanen Thread auf Items

Insert-Algorithmus analog zur Mehrkern-Implementierung





Host

Kopiere Datensatz in Device Speicher

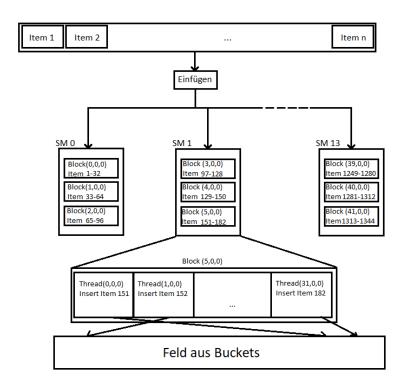
Starte Kernel *Einfügen* mit benötigter Anzahl an Threads, aufgeteilt in Blöcke

Device

Mappe momentanen Thread auf Items

Insert-Algorithmus analog zur Mehrkern-Implementierung

Andere Absicherung des kritischen Bereichs (~32M Semaphoren bei 1664 Threads für ähnlich viele "Kollisionen" wie bei 4 Threads)





Device

Andere Absicherung des kritischen Bereichs

AtomicCompareAndSwap

```
old = *zieladresse
if erwartet == old
do *zieladresse = swap
return old
```



Device

Andere Absicherung des kritischen Bereichs

AtomicCompareAndSwap

Angepasster Algorithmus:

AtomicCAS(zieladresse, erwartet, swap)

old = *zieladresse
if erwartet == old
do *zieladresse = swap
return old



Device

Andere Absicherung des kritischen Bereichs

AtomicCompareAndSwap

Angepasster Algorithmus:

- Finde Kandidatenbucket

```
old = *zieladresse
if erwartet == old
do *zieladresse = swap
return old
```



Device

Andere Absicherung des kritischen Bereichs

AtomicCompareAndSwap

Angepasster Algorithmus:

- Finde Kandidatenbucket
- AtomicCAS(Kandidatenbucket, 0, Fingerprint)
- Ergebnis == 0?

```
old = *zieladresse
if erwartet == old
do *zieladresse = swap
return old
```



Device

Andere Absicherung des kritischen Bereichs

AtomicCompareAndSwap

Angepasster Algorithmus:

- Finde Kandidatenbucket
- AtomicCAS(Kandidatenbucket, 0, Fingerprint)
- Ergebnis == 0?
 - Ja, Erfolg

```
old = *zieladresse
if erwartet == old
do *zieladresse = swap
return old
```



Device

Andere Absicherung des kritischen Bereichs

AtomicCompareAndSwap

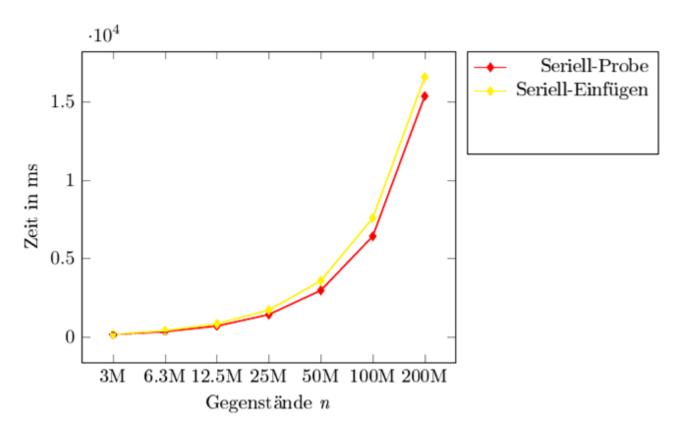
Angepasster Algorithmus:

- Finde Kandidatenbucket
- AtomicCAS(Kandidatenbucket, 0, Fingerprint)
- Ergebnis == 0?
 - Ja, Erfolg
 - Nein, verfahre wie wenn kein
 Kandidatenbucket gefunden wurde

```
old = *zieladresse
if erwartet == old
do *zieladresse = swap
return old
```



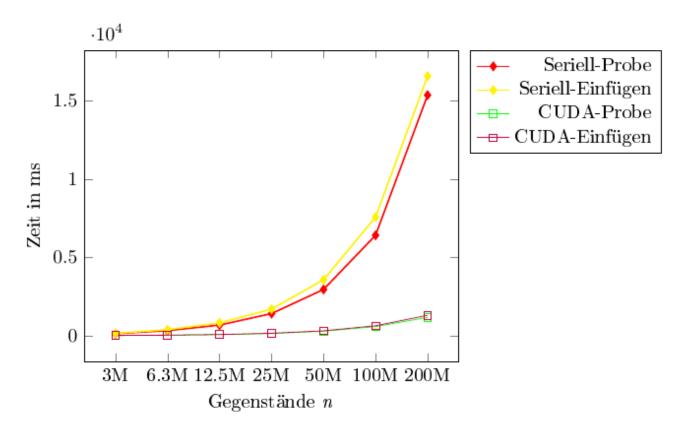
Performance?





Performance

Speedup: 12.7x (insert), 13.4x (probe)





Mögliche Verbesserungen:

Wahl einer schnelleren Hashfunktion (Abhängig von der Hardware)



Mögliche Verbesserungen:

Wahl einer schnelleren Hashfunktion (Abhängig von der Hardware)

Caching mit Shared Memory



Mögliche Verbesserungen:

Wahl einer schnelleren Hashfunktion (Abhängig von der Hardware)

Caching mit Shared Memory

Anderer Algorithmus? (Auflösen des Cuckoo-Graphen)