

Reaktive Programmierung
Vorlesung 10 vom 24.06.14: The Actor Model

Christoph Lüth & Martin Ring

Universität Bremen

Sommersemester 2014

Fahrplan

- ▶ Teil I: Grundlegende Konzepte
- ▶ Teil II: Nebenläufigkeit
 - ▶ Futures and Promises
 - ▶ Reaktive Datenströme I
 - ▶ Reaktive Datenströme II
 - ▶ Funktional-Reaktive Programmierung
 - ▶ Das Aktorenmodell
 - ▶ Aktoren und Akka
- ▶ Teil III: Fortgeschrittene Konzepte

Das Aktorenmodell



- ▶ Eingeführt von Carl Hewitt, Peter Bishop und Richard Steiger (1973)
- ▶ Grundlage für nebenläufige Programmiersprachen und Frameworks. (Unter anderem Akka)
- ▶ Theoretisches Berechnungsmodell

Das Aktorenmodell



- ▶ Eingeführt von Carl Hewitt, Peter Bishop und Richard Steiger (1973)
- ▶ Grundlage für nebenläufige Programmiersprachen und Frameworks. (Unter anderem Akka)
- ▶ Theoretisches Berechnungsmodell

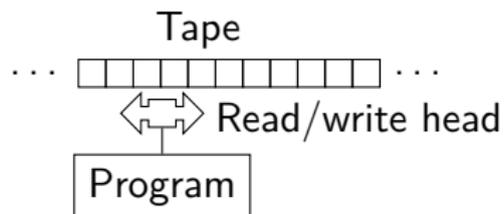
Warum ein weiteres Berechnungsmodell? Es gibt doch schon die Turingmaschine!

Die Turingmaschine



“the behavior of the computer at any moment is determined by the symbols which he [the computer] is observing, and his ‘state of mind’ at that moment”

— Alan Turing

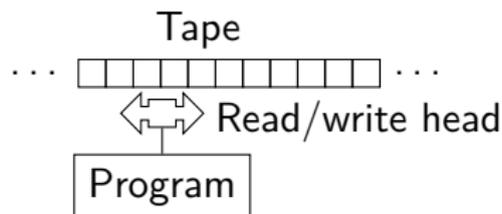


Die Turingmaschine



“the behavior of the computer at any moment is determined by the symbols which he [the computer] is observing, and his ‘state of mind’ at that moment”

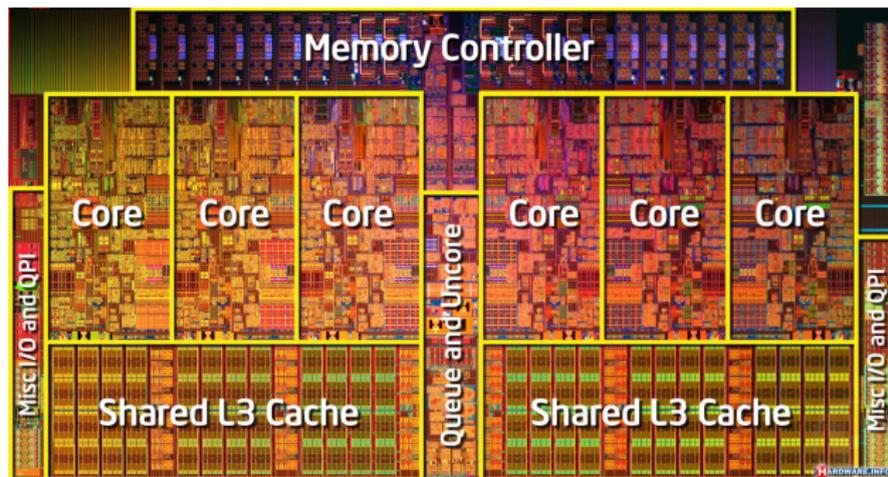
— Alan Turing



It is “absolutely impossible that anybody who understands the question [What is computation?] and knows Turing’s definition should decide for a different concept.” — Kurt Gödel



Die Realität



- ▶ $3\text{GHz} = 3'000'000'000\text{Hz} \implies \text{Ein Takt} = 3,333 * 10^{-10}\text{s}$
- ▶ $c = 299'792'458 \frac{\text{m}}{\text{s}}$
- ▶ Maximaler Weg in einem Takt $< 0,1\text{m}$ (Physikalische Grenze)

Synchronisation



- ▶ Während auf ein Signal gewartet wird, kann nichts anderes gemacht werden
- ▶ Synchronisation ist nur in engen Grenzen praktikabel! (Flaschenhals)

Der Arbiter

- ▶ Die Lösung: **Asynchrone Arbiter**



- ▶ Wenn I_1 und I_2 fast ($\approx 2fs$) gleichzeitig aktiviert werden, wird entweder O_1 oder O_2 aktiviert.
- ▶ Physikalisch unmöglich in konstanter Zeit. Aber Wahrscheinlichkeit nimmt mit der Zeit exponentiell ab (**Unbounded indeterminacy**)
- ▶ Nicht modellierbar mit Turingmaschinen
- ▶ kommen aber in modernen Computern überall vor

Das Aktorenmodell

Quantum mechanics indicates that the notion of a universal description of the state of the world, shared by all observers, is a concept which is physically untenable, on experimental grounds. — Carlo Rovelli

- ▶ Frei nach der relationalen Quantenphysik

Drei Grundlagen

- ▶ Verarbeitung
 - ▶ Speicher
 - ▶ **Kommunikation**
-
- ▶ Die Turingmaschine ist ein Spezialfall des Aktorenmodells
 - ▶ Ein **Aktorensystem** besteht aus **Aktoren** (Alles ist ein Aktor!)

Aktoren

- ▶ Ein Aktor verarbeitet Nachrichten (sequenziell) in FIFO Reihenfolge

Während ein Aktor eine Nachricht verarbeitet kann er

- ▶ neue Aktoren erzeugen
 - ▶ Nachrichten an bekannte Aktor-Referenzen versenden
 - ▶ festlegen wie die nächste Nachricht verarbeitet werden soll
-
- ▶ Aktor \neq (Thread | Task | Channel | ...)

Kommunikation

- ▶ Nachrichten sind unveränderliche Daten oder **Futures**
 - ▶ Die Zustellung von Nachrichten passiert höchstens einmal (Best-effort)
 - ▶ Wenn z.B. die Netzwerkverbindung abbricht, wird gewartet, bis der Versand wieder möglich ist
 - ▶ Wenn aber z.B. der Computer direkt nach Versand der Nachricht explodiert (oder der Speicher voll läuft), kommt die Nachricht möglicherweise niemals an
-
- ▶ Über den Zeitpunkt des Empfangs kann keine Aussage getroffen werden (Unbounded indeterminacy)
 - ▶ Über die Reihenfolge der Empfangenen Nachrichten wird im Aktorenmodell keine Aussage gemacht (In vielen Implementierungen allerdings schon)
 - ▶ Nachrichtenversand \neq (Queue | Lock | Channel | ...)

Identifikation

- ▶ Akteure werden über **Identitäten** angesprochen

Akteure kennen Identitäten

- ▶ aus einer empfangenen Nachricht
 - ▶ aus der Vergangenheit
 - ▶ von Akteuren die sie selbst erzeugen
-
- ▶ Nachrichten können weitergeleitet werden
 - ▶ Eine Identität kann zu mehreren Akteuren gehören, die der Halter der Referenz äußerlich nicht unterscheiden kann
 - ▶ Eindeutige Identifikation bei verteilten Systemen nur durch Authentisierungsverfahren möglich

Location Transparency

- ▶ Eine Aktoridentität kann irgendwo hin zeigen
 - ▶ Gleicher Thread
 - ▶ Gleicher Prozess
 - ▶ Gleicher CPU Kern
 - ▶ Gleiche CPU
 - ▶ Gleicher Rechner
 - ▶ Gleiches Rechenzentrum
 - ▶ Gleicher Ort
 - ▶ Gleiches Land
 - ▶ Gleicher Kontinent
 - ▶ Gleicher Planet
 - ▶ ...

Beispiel

Inkonsistenz

- ▶ Ein Aktorsystem hat keinen globalen Zustand (Pluralismus)
- ▶ Informationen in Aktoren sind global betrachtet **redundant**, **inkonsistent** oder **lokal**
- ▶ Konsistenz \neq Korrektheit
- ▶ Wo nötig müssen duplizierte Informationen konvergieren, wenn "*längere Zeit*" keine Ereignisse auftreten (**Eventual consistency**)

"Let it Crash!"

- ▶ Indeterminismus ist statisch kaum analysierbar
- ▶ **Unschärfe** beim Testen von verteilten Systemen
- ▶ Selbst wenn ein Programm fehlerfrei ist kann Hardware ausfallen
- ▶ Je verteilter ein System umso wahrscheinlicher geht etwas schief
- ▶ Deswegen:
 - ▶ Offensives Programmieren
 - ▶ Statt Fehler zu vermeiden, Fehler behandeln!
 - ▶ Teile des Programms kontrolliert abstürzen lassen und bei Bedarf neu starten



Das Aktorenmodell in der Praxis

- ▶ Erlang (Aktor-Sprache)
 - ▶ Ericsson - GPRS, UMTS
 - ▶ T-Mobile - SMS
 - ▶ WhatsApp (2 Millionen Nutzer pro Server)
 - ▶ Facebook Chat (100 Millionen simultane Nutzer)
 - ▶ Amazon SimpleDB
 - ▶ ...
- ▶ Akka (Scala Framework)
 - ▶ ca. 50 Millionen Nachrichten / Sekunde
 - ▶ ca. 2,5 Millionen Aktoren / GB Heap
 - ▶ Amazon, Cisco, Blizzard, LinkedIn, BBC, The Guardian, Atos, The Huffington Post, Ebay, Groupon, Credit Suisse, Gilt, KK, ...

Zusammenfassung

- ▶ Das Aktorenmodell beschreibt **Aktorensysteme**
- ▶ Aktorensysteme bestehen aus **Aktoren**
- ▶ Aktoren kommunizieren über **Nachrichten**
- ▶ Aktoren können überall liegen (**Location Transparency**)
- ▶ Inkonsistenzen können nicht vermieden werden: **Let it crash!**
- ▶ Vorteile: Einfaches Modell; keine Deadlocks/Race Conditions; Sehr schnell in Verteilten Systemen
- ▶ Nachteile: Informationen müssen dupliziert werden; Keine vollständige Implementierung