

Reaktive Programmierung
Vorlesung 5 vom 02.05.19
Das Aktorenmodell

Christoph Lüth, Martin Ring

Universität Bremen

Sommersemester 2019

17.06.08 2019-07-10

1 [23]



Fahrplan

- ▶ Einführung
- ▶ Monaden und Monadentransformer
- ▶ Nebenläufigkeit: Futures and Promises
- ▶ **Aktoren I: Grundlagen**
- ▶ Aktoren II: Implementation
- ▶ Meta-Programmierung
- ▶ Bidirektionale Programmierung
- ▶ Reaktive Ströme I
- ▶ Reaktive Ströme II
- ▶ Funktional-Reaktive Programmierung
- ▶ Software Transactional Memory
- ▶ Eventual Consistency
- ▶ Robustheit und Entwurfsmuster
- ▶ Theorie der Nebenläufigkeit, Abschluss

RP SS 2019

2 [23]



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!

RP SS 2019

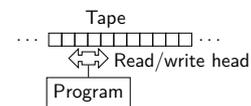
3 [23]



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

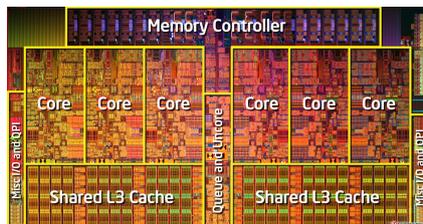


RP SS 2019

4 [23]



Die Realität



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

RP SS 2019

5 [23]



Synchronisation



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

RP SS 2019

6 [23]



Der Arbitrer

- ▶ Die Lösung: **Asynchrone Arbitrer**



- ▶ 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, dass keine Entscheidung getroffen wird nimmt mit der Zeit exponentiell ab.
- ▶ Idealer Arbitrer entscheidet in $O(\ln(1/\epsilon))$
- ▶ kommen in modernen Computern überall vor

RP SS 2019

7 [23]



Unbounded Nondeterminism

- ▶ In Systemen mit Arbitrern kann das Ergebnis einer Berechnung **unbegrenzt** verzögert werden,
- ▶ wird aber **garantiert** zurückgegeben.
- ▶ Nicht modellierbar mit (nichtdeterministischen) Turingmaschinen.

Beispiel

Ein Arbitrer entscheidet in einer Schleife, ob ein Zähler inkrementiert wird oder der Wert des Zählers als Ergebnis zurückgegeben wird.

RP SS 2019

8 [23]



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 (nichtdeterministische) Turingmaschine ist ein Spezialfall des Aktorenmodells
- ▶ Ein **Aktorensystem** besteht aus **Aktoren** (Alles ist ein Aktor!)

RP SS 2019

9 [23]



Aktoren

- ▶ Ein Aktor verarbeitet Nachrichten

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 | ...)

Ein Aktor kann (darf) nicht

- ▶ auf globalen Zustand zugreifen
- ▶ veränderliche Nachrichten versenden
- ▶ irgendetwas tun während er keine Nachricht verarbeitet

RP SS 2019

10 [23]



Aktoren (Technisch)

- ▶ Aktor \approx Schleife über unendliche Nachrichtenliste + Zustand (Verhalten)
- ▶ $Behavior : (Msg, State) \rightarrow IO\ State$
- ▶ oder $Behavior : Msg \rightarrow IO\ Behavior$
- ▶ Verhalten hat Seiteneffekte (IO):
 - ▶ Nachrichtenversand
 - ▶ Erstellen von Aktoren
 - ▶ Ausnahmen

RP SS 2019

11 [23]



Verhalten vs. Protokoll

Verhalten

Das Verhalten eines Aktors ist eine seiteneffektbehaftete Funktion
 $Behavior : Msg \rightarrow IO\ Behavior$

Protokoll

Das Protokoll eines Aktors beschreibt, wie ein Aktor auf Nachrichten reagiert und resultiert implizit aus dem Verhalten.

- ▶ Beispiel:

```
case (Ping, a) =>
  println("Hello")
  counter += 1
  a ! Pong
```

$\square(a(Ping, b) \rightarrow \diamond b(Pong))$

RP SS 2019

12 [23]



Kommunikation

- ▶ Nachrichten sind **unveränderliche** Daten, **reine** Funktionen 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 | ...)

RP SS 2019

13 [23]



Kommunikation (Technisch)

- ▶ Der Versand einer Nachricht M an Aktor A bewirkt, dass zu **genau einem** Zeitpunkt in der Zukunft, das Verhalten B von A mit M als Nachricht ausgeführt wird.
- ▶ Über den Zustand S von A zum Zeitpunkt der Verarbeitung können wir begrenzte Aussagen treffen:
 - ▶ z.B. Aktor-Invariante: Vor und nach jedem Nachrichteneingang gilt $P(S)$
- ▶ Besser: Protokoll
 - ▶ z.B. auf Nachrichten des Typs T reagiert A immer mit Nachrichten des Typs U

RP SS 2019

14 [23]



Identifikation

- ▶ Aktoren werden über **Identitäten** angesprochen

Aktoren kennen Identitäten

- ▶ aus einer empfangenen Nachricht
- ▶ aus der Vergangenheit (Zustand)
- ▶ von Aktoren die sie selbst erzeugen

- ▶ Nachrichten können weitergeleitet werden
- ▶ Eine Identität kann zu mehreren Aktoren gehören, die der Halter der Referenz äußerlich nicht unterscheiden kann
- ▶ Eindeutige Identifikation bei verteilten Systemen nur durch Authentisierungsverfahren möglich

RP SS 2019

15 [23]



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
 - ▶ ...

RP SS 2019

16 [23]



Sicherheit in Aktorsystemen

- ▶ Das Aktorenmodell spezifiziert nicht wie eine Aktoridentität repräsentiert wird
- ▶ In der Praxis müssen Identitäten aber **serialisierbar** sein
- ▶ Serialisierbare Identitäten sind auch **synthetisierbar**
- ▶ Bei Verteilten Systemen ein potentielles Sicherheitsproblem
- ▶ Viele Implementierungen stellen **Authentisierungsverfahren** und **verschlüsselte** Kommunikation zur Verfügung.

RP SS 2019

17 [23]



Inkonsistenz in Aktorsystemen

- ▶ 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**)

RP SS 2019

18 [23]



Eventual Consistency

Definition

In einem verteilten System ist ein repliziertes Datum **schließlich Konsistent**, wenn über einen längeren Zeitraum keine Fehler auftreten und das Datum nirgendwo verändert wird

- ▶ Konvergente (oder Konfliktfreie) Replizierte Datentypen (CRDTs) garantieren diese Eigenschaft:
 - ▶ $(\mathbb{N}, \{+\})$ oder $(\mathbb{Z}, \{+, -\})$
 - ▶ Grow-Only-Sets
- ▶ Strategien auf komplexeren Datentypen:
 - ▶ Operational Transformation
 - ▶ Differential Synchronization
- ▶ dazu später mehr ...

RP SS 2019

19 [23]



Fehlerbehandlung in Aktorsystemen

- ▶ Wenn das Verhalten eines Aktors eine unbehandelte Ausnahme wirft:
 - ▶ Verhalten bricht ab
 - ▶ Aktor existiert nicht mehr
- ▶ Lösung: Wenn das Verhalten eine Ausnahme nicht behandelt, wird sie an einen überwachenden Aktor (**Supervisor**) weitergeleitet (**Eskalation**):
 - ▶ Gleiches Verhalten wird wiederbelebt
 - ▶ oder neuer Aktor mit gleichem Protokoll kriegt Identität übertragen
 - ▶ oder Berechnung ist Fehlgeschlagen

RP SS 2019

20 [23]



"Let it Crash!" (Nach Joe Armstrong)

- ▶ Unbegrenzter Nichtdeterminismus 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



RP SS 2019

21 [23]



Das Aktorenmodell in der Praxis

- ▶ Erlang (Aktor-Sprache)
 - ▶ Ericsson - GPRS, UMTS, LTE
 - ▶ 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, ...

RP SS 2019

22 [23]



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 Race Conditions; Sehr schnell in Verteilten Systemen
- ▶ Nachteile: Informationen müssen dupliziert werden; Keine vollständige Implementierung

RP SS 2019

23 [23]

