2023-11-13 - Gestione errori, Link, Monitor, Processi di sistema

Errori in programmi concorrenti

In sistemi distribuiti, è necessario implementare dei sistemi di gestione degli errori, in modo da coordinare la *risposta* o il *crash* di tutti i processi (attori) e non continuare l'esecuzione solo *parziale* o su stato *inconsistente*.

Link e Exit signals

La funzione link permette agli attori di **monitorarsi** a vicenda. Quando due attori sono collegati, quando uno dei due **termina**, viene mandato un **segnale** all'altro.

% viene creato un collegamento tra il processo corrente e il processo Pid link(Pid).

I link gestiscono, quindi, la **propagazione** di errori tra due attori. Il limite di link tra **due attori è 1**, ma ogni attore può essere collegato ad **infiniti** altri attori. Tutti gli attori "linkati" (connessi) ad un attore sono chiamati **link set**.

Quando un attore "muore" (termina) manda un segnale al suo link set, con il motivo della terminazione, nel formato {'EXIT', Pid, Reason}:

- messaggio esplicitato dalla terminazione esplicita (exit(Reason))
- messaggio di errore (ad esempio badarith, [{module,fun,2}]} in caso di divisione per 0)
- normal in caso di uscita "naturale"

Un attore può fingere la sua terminazione attraverso la sintassi exit(Pid, Reason), che invia il segnale Reason all'attore specificato da Pid, senza terminare.

Processi di sistema

Quando un processo (normale) riceve un segnale (diverso da normal) termina a sua volta. Un processo di sistema, invece, quando riceve un qualsiasi segnale (diverso da kill) NON termina, ma tratta il segnale come un normale messaggio nella sua coda.

Per trasformare un processo normale in un processo di sistema, è necessario eseguire process_flag(trap_exit, true).

Comportamento del **ricevitore** del segnale:

processo di sistema	exit signal	comportamento
true	kill	termina e invia al link set il segnale ricevuto
true	*	aggiunge {'EXIT', Pid, X} alla coda dei messaggi
false	normal	continua l'esecuzione e il segnale sparisce
false	*	termina e invia al link set il segnale ricevuto

Esistono delle funzioni per effettuare link già allo spawn dell'attore:

- Pid = spawn(fun() -> ... end): i due processi sono indipendenti, non interessa cosa succede al processo creato
- Pid = spawn_link(fun() -> ... end): i due processi sono collegati, se il processo creato termina in errore, termina anche il creatore
- process_flag(trap_exit, true), Pid = spawn_link(fun() -> ... end): i due processi sono collegati ed il creatore è un processo di sistema, se il processo creato termina in errore, il creatore lo gestisce senza terminare

Monitor

I **link sono simmetrici**, ovvero entrambi i processi collegati si controllano **a vicenda**, qualsiasi dei due termini, viene mandato il segnale all'altro. Il numero di link tra due attori è limitato ad 1. Il segnale ricevuto è {'EXIT', ...}.

I monitor sono link asimmetrici, solo un attore controlla un altro attore. Se A monitora B, in caso B termini A riceve un segnale, ma se A termina, B non ne viene a conoscenza.

Il numero di monitor tra due attori è illimitato, per questo motivo il segnale scatenato da un atomo contiene anche una referenza (Ref) al monitor creato: {'DOWN', Ref, process, B, Reason}.

```
% l'atomo process è sempre necessario quando si collegano due attori monitor(process, Pid).
```

Esempio Programma per "spawnare" 3 processi con **privilegi** differenti e che effettuano **operazioni** e **terminano** in modo differente.

```
-module(errors).
-export([start/2]).
start(Bool, M) ->
 A = spawn(fun() -> a() end),
 B = spawn(fun() -> b(A, Bool) end),
 C = spawn(fun() \rightarrow c(B, M) end),
 sleep(1000), status(a, A), status(b, B), status(c, C).
% always system process
a() ->
 process_flag(trap_exit, true),
 listen(a).
% linked to A, system process depending on Bool
b(A, Bool) ->
 process_flag(trap_exit, Bool),
 link(A),
 listen(b).
% linked to B, normal process, dies in various ways depending on M
c(B, M) \rightarrow
 link(B),
 case M of
    {die, Reason} -> exit(Reason);
    {divide, N} -> _ = 1/N, listen(c);
    normal -> true
  end.
% prints the messages received by Prog
listen(Prog) ->
 receive
    Any -> io:format("Process ~p received ~p~n", [Prog, Any]),
    listen(Prog)
 end.
% pauses esecution for T milliseconds
sleep(T) ->
 receive
    after T -> true
  end.
% prints the status (alive or dead) of a process (Pid)
status(Name, Pid) ->
  case erlang:is_process_alive(Pid) of
    true -> io:format("Process ~p (~p) is alive~n", [Name, Pid]);
    false -> io:format("Process ~p (~p) is dead~n", [Name, Pid])
  end.
```

Lanciando start con diversi parametri:

• c termina in modo naturale, quindi b non muore:

```
errors:start(false, normal).
% Process a (<0.89.0>) is alive
% Process b (<0.90.0>) is alive
% Process c (<0.91.0>) is dead
```

• c termina in modo **non naturale**, quindi b riceve il suo segnale, **muore** a sua volta (dato che **non** è un processo di sistema) e manda il segnale ad a, che **non muore** (dato che è un processo di sistema):

```
errors:start(false, {die, Mroto}).
% Process a received {'EXIT', <0.95.0>, mroto}
% Process a (<0.94.0>) is alive
% Process b (<0.95.0>) is dead
% Process c (<0.96.0>) is dead
```

• c termina in modo **non naturale**, causato da una *divisione per 0*, quindi b riceve il suo segnale, **muore** a sua volta (dato che **non** è un processo di sistema) e manda il segnale ad **a**, che **non muore** (dato che è un processo di sistema):

• c termina in modo **non naturale**, quindi b riceve il suo segnale, che **non muore** (dato che è un processo di sistema):

```
errors:start(true, {die, mroto}).
% Process b received {'EXIT',<0.114.0>,mroto}
% Process a (<0.112.0>) is alive
% Process b (<0.113.0>) is alive
% Process c (<0.114.0>) is dead
```