Важные особенности Эрланг

Concurrency

Fault Tolerance

Distribution

Hot Code Upgrade

Важные особенности Эрланг

Symmetric Multiprocessing

Actor Model

Soft Real Time

Garbage Collection

Erlang Shell

Tracing

Важные особенности Эрланг

Erlang Run-Time System

ERTS

процессы являются базовой сущностью языка

процессы легковесны, их можно создавать десятки и сотни тысяч

переключение между процессами очень быстрое

нет разделяемой области памяти, каждый процесс имеет свою изолированную память

ошибки в процессах также изолированы, падение одного процесса не влияет на работу остальных

Данные между процессами передаются путем "отправки сообщений" (message passing)

при этом данные копируются из памяти одного процесса в память другого

Ограничение на количество процессов:

минимум 1024

максимум 134,217,727 (2^27)

по умолчанию 262,144 (2^18)

Запуск нового процесса – 3-5 микросекунд

Память процесса:

стэк, куча, почтовый ящик, метаданные

на старте 2696 байт

запускается несколько планировщиков, соответственно количеству процессорных ядер

каждый планировщик использует один процесс ОС, и поверх него запускает эрланговские процессы

Lukas Larsson

Understanding the Erlang Scheduler

https://www.youtube.com/watch?v=tBAM_N9qPno

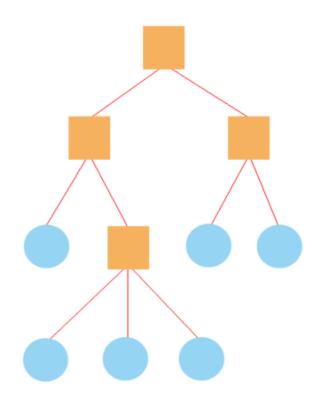
Первый уровень защиты:

try .. catch

Второй уровень защиты:

supervisor .. worker

супервизоры и воркеры формируют дерево



Третий уровень защиты:

объединение узлов в кластер

Устойчивость к аппаратным авариям является одним из требований к эрланг

Обеспечить эту устойчивость можно только в распределенной системе

Если инфраструктура состоит из сотен серверов, то отказ железа случается регулярно, и является штатной ситуацией

Сетевая прозрачность

location transparency

Сетевая прозрачность касается не только отправки сообщений, но и мониторинга процессов

супервизор может запускать и мониторить воркер на другом узле

эрланг-узлы, собранные в кластер,

формируют доверенную среду

(trusted environment)

Hot Code Upgrade

Можно загрузить в рантайм новую версию кода и переключить выполнение процесса со старой версии на новую, сохранив состояние его памяти

Hot Code Upgrade

Если в коде изменились структуры данных, то есть способ мигрировать данные из старой структуры в новую

Symmetric Multiprocessing

Эрланг умеет эффективно использовать все процессорные ядра в системе, и перераспределять нагрузку между ними

Symmetric Multiprocessing

Проверено на чипах с 1024 ядрами

Система состоит из акторов, которые действуют параллельно и независимо друг от друга

Акторы общаются друг с другом с помощью отправки сообщений (message passing)

Отправка сообщений является асинхронной

Каждый актор имеет mailbox, где накапливаются полученные им сообщения

Популярна и в других языках

библиотека Akka

http://akka.io/

для Scala и Java

Soft Real Time

Это возможно благодаря:

вытесняющей многозадачности (preemptive scheduling)

настраиваемому IO

особенностям сборки мусора (garbage collection)

Generational Copying garbage collection

два поколения объектов: молодые и старые

молодые чистятся часто, старые редко

отдельный сборщик мусора для каждого процесса

все они работают независимо друг от друга, в разные моменты времени, и останавливают только свой процесс

Не бывает эффекта **stop world**, когда сборщик мусора должен остановить весь узел для своей работы

Для короткоживущих процессов GC просто не успевает запуститься

Для долгоживущих, но потребляющих мало памяти (supervisor или какой-нибудь управляющий процесс), GC не запускается, за ненадобностью

В результате сборка мусора

оказывает мало влияния

на общую производительность системы

Erlang Shell

REPL консоль

Read Eval Print Loop

Erlang Shell

Можно подключиться к работающему узлу, вызывать любую функцию любого модуля, отправить сообщение любому процессу, прочитать и изменить состояние любого процесса

То есть, взаимодействовать с узлом в реальном времени

механизм трассировки

встроен в виртуальную машину на низком уровне

мало влияет на производительность системы

Можно получать в реальном времени данные:

жизненный цикл процессов (запуск, остановка, связи с другими процессами)

отправка и получение сообщений

Можно получать в реальном времени данные:

вызовы функций, их аргументы и возвращаемые значения

откуда вызывалась функция

Можно получать в реальном времени данные:

информацию о работе планировщика

информацию о потреблении памяти и работе сборщиков мусора

Можночитать и менять содержимое памяти работающих процессов

Можно узнать почти все о работе узла.

Сложность в том, чтобы узнать именно то, что нужно:)