

Übungsblatt zu Haskell

Learn You a Haskell for Great Good!

1 Statistisch aussagekräftige Benchmarks

Die Haskell-Community liebt die Bibliothek *Criterion*, um die Laufzeit von Haskell-Programmen zu messen. Diese macht viel mehr, als nur gegebenen Code mehrmals auszuführen und dann die durchschnittliche Laufzeit zu berechnen. Sie bestimmt auch die Standardabweichung der Laufzeit und gibt ein statistisches Maß für die Verlässlichkeit der geschätzten Werte aus.

Ihre Benutzung ist kinderleicht:

- a) `stack install criterion`
- b) Folgende Vorlage anpassen:

```
import Criterion.Main

fib :: Integer -> Integer
fib = ...

main = defaultMain
  [ bgroup "fib"
    [ bench "10" $ whnf fib 10
    , bench "20" $ whnf fib 20
    , bench "30" $ whnf fib 30
    ]
  ]
```

- c) Das Programm ausführen. Wenn man dabei die Option `--output foo.html` übergibt, erstellt die Criterion-Bibliothek eine interaktive HTML-Seite, der man unter anderem die Verteilung der Messwerte entnehmen kann.

2 Erste Schritte mit Nebenläufigkeit

Da es in Haskell keinen veränderlichen Zustand gibt, können Haskell-Ausdrücke in erster Näherung in beliebiger Reihenfolge und auf beliebigen Prozessorkernen ausgewertet werden. GHC verteilt aber nicht von selbst Aufgaben auf mehrere Kerne.

Es gibt in Haskell vier verschiedene Möglichkeiten, Nebenläufigkeit zu erreichen, die man je nach Anwendungszweck einsetzen kann.

- Parallelisierungsannotationen. Puren Code kann man einfach und ohne Umstrukturierung des Programms mit Auswertungsannotationen versehen, wie zum Beispiel „führe das folgende `map` parallel aus“ oder „falls Ressourcen vorhanden sind, beginne die Auswertung des folgenden Ausdrucks im Hintergrund“.

- Threads. Wie in anderen Sprachen auch kann man explizit Threads erstellen. Threads können auf diverse Weisen miteinander kommunizieren, zum Beispiel mittels gemeinsamer veränderlicher Variablen (`MVar`) und Channels (`Chan`). Dieser recht explizite Zugang zu Nebenläufigkeit ist also sehr ähnlich zum Zugang von anderen Sprachen wie Python oder JavaScript mit Node.js. Anders als in diesen Sprachen gibt es aber keine „Callback-Hölle“.
- Shared Transactional Memory (STM). Parallelisierungsannotationen helfen nicht bei Code, der Nebenwirkungen verursachen muss. Wenn man aber auf Threads zurückgreifen würde, müsste man wie in anderen Sprachen auch auf korrektes Locking und Race Conditions achten; das ist mühsam und fehleranfällig. STM ist eine Technik, mit der man vorgeben kann, dass speziell gekennzeichnete Code so abläuft, als wäre das Programm rein sequenziell geschrieben. Der große Vorteil an STM ist *Kompositionalität*: Man kann Code rein lokal verstehen und kombinieren, ohne auf Auswirkungen von parallel ablaufenden Programmteilen achten zu müssen.
- Data Parallel Haskell (DPH). Dabei kümmern sich der Compiler und die Laufzeitumgebung selbstständig um eine effiziente Verteilung des auszuwertenden Codes. DPH ist ein Forschungsprojekt, dass noch nicht seinen Weg in die aktuelle GHC-Version gefunden hat. XXX: Stimmt das?

2.1 Erste Schritte mit Threads

Mit `forkIO :: IO a -> IO ThreadId` aus dem Modul `Control.Concurrent` erzeugt man einen *leichtgewichtigen Thread*. Die übergebene IO-Aktion wird in diesem Thread ausgeführt; Rückgabewert ist ein Wert vom Typ `ThreadId`, mit dem man den Thread noch nachträglich kontrollieren (etwa vorzeitig beenden) kann.

Die Laufzeitumgebung kommt mit sehr vielen – Millionen – von leichtgewichtigen Threads klar. Sie werden automatisch auf eine kleine Anzahl echter Threads auf Betriebssystem-Level verteilt.

In speziellen Anwendungsfällen ist es nötig, Betriebssystem-Threads statt leichtgewichtiger Threads zu erzeugen. Das ist mittels der Funktion `forkOS :: IO a -> IO ThreadId` ebenfalls möglich.

Aufgabe 1. *Hallo Welt aus zwei Threads*

Schreibe ein Haskell-Programm, das einen leichtgewichtigen Thread erzeugt und den ausführenden Lambdoiden sowohl vom Hauptthread als auch dem erzeugten Thread mit `putStrLn` begrüßt.

Aufgabe 2. *Vermischte Ausgabe*

Schreibe ein Haskell-Programm, das zwei leichtgewichtige Threads erzeugt. Der eine Thread soll tausendmal das Zeichen `'a'` ausgeben, der andere das Zeichen `'b'`. Was passiert?

Aufgabe 3. *Sleep Sort*

Implementiere *Sleep Sort*: Erzeuge für jedes Element `x` einer gegebenen Liste von (kleinen) natürlichen Zahlen einen Thread, der sich gleich nach seiner Erstellung für eine zu `x` proportionale Zeit schlafen legt und anschließend `x` auf dem Terminal ausgibt.

Tipp. Verwende die Funktion `threadDelay :: Int -> IO ()`, die den momentan laufenden Thread für eine gegebene Anzahl Mikrosekunden schlafen legt.

Eine primitive Möglichkeit der Kommunikation zwischen Threads sind (thread-sichere) veränderliche Variablen. Eine solche kann zu jedem Zeitpunkt leer sein oder einen Wert enthalten. Man erstellt sie mit `newEmptyMVar :: IO (MVar a)` oder, wenn man die Variable gleich initialisieren möchte, mit `newMVar :: a -> IO (MVar a)`.

Mit `readMVar :: MVar a -> IO a` holt man den aktuellen Wert einer übergebenen Variable. Sollte die Variable leer sein, blockiert dieser Aufruf so lange, bis die Variable durch einen anderen Thread gefüllt wird.

Eine Variante ist die Funktion `takeMVar :: MVar a -> IO a`, die nach Auslesen der Variable diese leert.

Mit `putMVar :: MVar a -> a -> IO ()` setzt man den Inhalt einer Variable. Wenn diese zum Zeitpunkt des Aufrufs nicht leer sein sollte, wird der vorhandene Inhalt nicht überschrieben. Stattdessen wird der ausführende Thread so schlafen gelegt, bis ein anderer Thread die Variable mit `takeMVar` leert. (Es gibt auch `tryPutMVar :: MVar -> a -> IO Bool`, das den Thread nicht schlafen geht und den Erfolg durch den Rückgabewert anzeigt.)

Aufgabe 4. Lesen aus einer dauerhaft leeren Variable

Was macht folgender Code? Wie reagiert das Laufzeitsystem von GHC?

```
import Control.Concurrent

main = do
  ref <- newEmptyMVar
  takeMVar ref
```

Aufgabe 5. Ein einfaches Beispiel zu Variablen

Schreibe ein Programm, das zwei leichtgewichtigen Threads erzeugt, die je eine große Fibonacci-Zahl berechnen und das Ergebnis in je einer Variable speichern. Der Hauptthread soll dann die beiden Ergebnisse ausgeben.

Aufgabe 6. Vorsicht vor Deadlocks

Was macht folgender Code? Wie reagiert das Laufzeitsystem von GHC?

```
import Control.Concurrent

main = do
  ref1 <- newEmptyMVar
  ref2 <- newEmptyMVar
  forkIO $ takeMVar ref2 >> putMVar ref1 "Hallo Welt"
  putStrLn =<< takeMVar ref1
```

Aufgabe 7. Warten auf Kinder

Oft möchte man im Hauptthread die Beendigung gestarteter Threads abwarten. Das ist zum Beispiel mit folgendem Code möglich, den es natürlich auch schon in der Bibliothek `XXX` gibt. Vollziehe ihn nach!

```
import Control.Monad
import Control.Concurrent

forkThread :: IO () -> IO (MVar ())
forkThread proc = do
```

```

ref <- newEmptyMVar
forkFinally proc $ \_ -> putMVar ref ()
return ref

main = do
  jobs <- mapM forkThread [...]
  mapM_ takeMVar jobs

```

Neben veränderlichen Variablen gibt es noch *Kanäle* zur Kommunikation zwischen Threads. Kanäle können anders als Variablen mehr als einen Wert zwischenspeichern. Man erzeugt einen Kanal mit `newChan :: IO (Chan a)`, pusht einen Wert durch `writeChan :: Chan a -> a -> IO ()` und poppt den vordersten Wert mit `readChan :: Chan a -> IO a`. Der Aufruf von `readChan` blockiert, falls der Kanal leer ist.

Aufgabe 8. Sleep Sort kanalbasiert

Modifiziere deinen Sleep-Sort-Algorithmus derart, dass die sortierten Werte nicht auf dem Terminal ausgegeben, sondern in einen Kanal geschrieben werden. Dieser soll dann in einem Rutsch ausgegeben werden.

Zum Ende dieses Abschnitts sei bemerkt, dass man selten auf der Ebene dieser Aufgaben programmieren muss. Für viele Einsatzgebiete gibt es schon fertige Kombinatoren-Bibliotheken zum nebenläufigen Programmieren.

XXX: +RTS -N -RTS erwähnen.

2.2 Shared Transactional Memory (STM)

In dem folgenden Programm kommt es zu einer Race Condition. Wiederholte Aufrufe des Programms werden verschiedene Ergebnisse liefern.

```

import Control.Concurrent
import Control.Monad

forkThread :: IO () -> IO (MVar ())
forkThread = {- siehe oben -}

go :: IORef Integer -> IORef Integer -> IO ()
go xRef yRef = do
  x <- readIORef xRef
  y <- readIORef yRef
  let x' = y + 1
      y' = x' + 1
  writeIORef xRef x'
  writeIORef yRef y'

main = do
  xRef <- newIORef 1
  yRef <- newIORef 2
  jobs <- replicateM 40000 $ forkThread $ go xRef yRef
  mapM_ takeMVar jobs
  x <- readIORef xRef
  y <- readIORef yRef
  print (x, y)

```

Mit STM passiert das nicht. Statt `IORef`'s verwendet man dann `TVar`'s. Die Operationen übertragen sich wörtlich, spielen sich dann aber in der `STM` - statt der `IO` -Monade ab: `newTVar :: a -> STM (TVar a)` und so weiter.

Der angepasste Code sieht so aus:

```
import Control.Concurrent
import Control.Concurrent.STM
import Control.Monad

forkThread :: IO () -> IO (MVar ())
forkThread = {- siehe oben -}

go :: TVar Integer -> TVar Integer -> STM ()
go xRef yRef = do
  x <- readTVar xRef
  y <- readTVar yRef
  let x' = y + 2
      y' = x' + 2
  writeTVar xRef x'
  writeTVar yRef y'

main = do
  xRef <- newTVarIO 1
  yRef <- newTVarIO 2
  jobs <- replicateM 40000 $ forkThread $ atomically $ go xRef yRef
  mapM_ takeMVar jobs
  x <- readTVarIO xRef
  y <- readTVarIO yRef
  print (x, y)
```