

EXÉCUTION RÉPARTIE DE SCÉNARIOS INTERACTIFS

Auteur 1
Organisme
Adresse électronique

Auteur 2
Organisme
Adresse électronique

Auteur 3
Organisme
Adresse électronique

Résumé

La pratique musicale est souvent une opportunité pour interagir et échanger, avant tout avec d'autres musiciens, et plus récemment avec des algorithmes ou logiciels disposant d'un certain degré d'autonomie et de liberté.

La notation musicale occidentale résout le problème du partage et de la séparation d'information entre musiciens en divisant une partition en portées ; la plupart des logiciels musicaux vont interpréter ces portées sur une seule machine, en gardant la possibilité de pistes avec des réglages indépendants.

Ce travail consiste en une généralisation de cette notion de partage aux scénarios interactifs, en permettant une exécution synchrone ou asynchrone de différentes parties d'un même scénario sur plusieurs machines, lors d'une seule exécution.

Une implémentation est offerte dans le logiciel i-score, avec pour objectif de mettre en valeur les nouvelles possibilités d'écriture qu'offre une exécution répartie à un compositeur.

1. INTRODUCTION

On cherche à définir une sémantique permettant de décrire l'exécution d'une partition interactive sur plusieurs machines, en prenant en compte les exécutions parallèles, c'est-à-dire que deux machines jouent ensemble, de manière synchronisée ou non, ainsi que les exécutions sérielles : une machine joue une partie, puis une autre joue la suite.

On parle ici de «jeu» de manière abstraite : on s'intéresse au contrôle de tous types de paramètres et non pas uniquement aux paramètres musicaux.

On présentera plusieurs applications et besoins rencontrés par des artistes et auteurs, qui ont motivé ce travail.

À partir de ces besoins, on cherche à définir les ajustements nécessaires au modèle OSSIA pour permettre d'exprimer le plus simplement possible des structures réparties dans une partition interactive.

Une des premières questions est la nature de la synchronisation désirée entre les machines. Par exemple, des choix d'implémentation sont nécessaires en fonction de la précision désirée. On s'impose de plus pour ce travail un fonctionnement sur du matériel grand public.

Puis, les possibilités de répartition étudiées seront présentées, en analysant l'impact que peuvent avoir les

problèmes connus dans le domaine de l'informatique répartie, sur l'écriture de telles partitions. Notamment, on donnera différentes sémantiques possibles pour plusieurs éléments du modèle OSSIA, qui permettent de répondre à des cas d'application distincts.

On considérera le partage d'information qu'il peut y avoir entre machines exécutant une même tâche en parallèle, et les différentes manières de synchroniser ces machines entre elles.

Pour conclure, une première implémentation sera présentée ; on considérera les performances du système.

2. ÉTUDES DE CAS

2.1. Projet Quarrè



Figure 1 : Quarrè sans participants. Pierre Cochard, 2016.

Quarrè¹ est une installation interactive en son spatialisée réalisée par Pierre Cochard au SCRIME. Elle utilise Max/MSP, i-score, et une application mobile développée pour l'occasion. Elle implique entre un et cinq participants possédant chacun un téléphone.

Une trame principale d'environ une demi-heure se déroule sur une machine fixe. Durant cette trame, à différents moments, les participants vont pouvoir interagir via l'application mobile. Les actions possibles varient en fonction du nombre de participants présents lors de chaque représentation. L'application les avertit par un compte à rebours de la date de leur prochaine interaction. Ils disposent ensuite d'une durée déterminée pour agir :

1. <https://scrime.labri.fr/blog/quarre-composition-interactive>

changer un paramètre d'un effet, déclencher des sons, spatialiser un objet sonore... Par exemple, de une minute trente à deux minutes, deux des participants vont pouvoir changer l'intensité d'un effet de chorus, et deux autres vont pouvoir déplacer un objet sonore dans la scène spatiale.

Ce projet permet d'exhiber plusieurs besoins importants :

- La présence d'une forme de polyphonie répartie, avec un nombre de «voix» non fixées au moment de l'écriture.
- L'écriture de cette polyphonie dans le temps : à un instant, au plus deux téléphones sont actifs, à un autre instant aucun ne l'est, etc.
- Le fonctionnement sur des réseaux avec des caractéristiques non idéales, comme le réseau WiFi des téléphones mobiles.

2.2. Support des périphériques embarqués

Actuellement, une des manières principales d'utiliser le logiciel i-score est de lui faire faire du contrôle par réseau.

Néanmoins, sur des périphériques embarqués, cela a un coût :

- Encombrement de la bande passante : certains périphériques ne sont pas en Gigabit Ethernet ; envoyer des quantités importantes de messages OSC sur des intervalles de quelques millisecondes va entraîner des pertes de paquets, des retards, et une augmentation de la latence.
- Gigue ² sur les messages envoyés qui peut entraîner des effets indésirables comme des tremblements si par exemple on fait se déplacer des objets graphiques par réseau.
- Consommation superflue de ressources pour le décodage des messages réseaux.

De plus, actuellement, il est nécessaire de copier les fichiers de sauvegarde sur le périphérique à chaque modification que l'on veut tester, ce qui est peu ergonomique. On essaye donc par la même occasion d'offrir un système qui permette de partager automatiquement un scénario i-score entre deux machines.

2.3. Lecture de médias synchronisée

On désire offrir des possibilités de lecture vidéo permettant à des clips audio ou vidéo de démarrer au même instant sur plusieurs machines, puis de rester synchronisés durant la lecture.

2.4. Redondance

Le matériel n'étant pas infailible, la question de la tolérance aux pannes se pose : comment mitiger une panne de l'ordinateur principal pendant une représentation artistique ?

Une des possibilités est d'offrir un système de redondance : si une machine tombe en panne, une autre prend le relais le plus vite possible. La machine prenant le relais doit donc avoir été maintenue en synchronisation avec la machine étant tombée en panne, pour garantir le moins de perturbations possibles lors de la bascule.

2.5. Conclusion

- réseau local - commodity hardware

3. ÉTAT DE L'ART

3.1. Musique répartie

Il existe plusieurs familles de logiciels et outils offrant un fonctionnement en réseau pour la production musicale. On distingue notamment les applications ayant pour but de synchroniser des flux audio sur plusieurs machines, des applications permettant une collaboration lors de l'écriture et de la composition musicale.

Dans le premier cas, on notera principalement les multiples incarnations de NetJack[1], ayant pour but de rendre accessible les éléments d'une baie de raccordement Jack sur plusieurs machines. Ce sont des extensions maître-esclave de Jack qui permettent à une machine d'envoyer un flux audio ou MIDI sur une autre en branchant un câble virtuel. Un recensement plus complet des serveurs de son distribués ayant pour but les performances musicales en réseau est donné dans [2].

Différents logiciels permettant une écriture collaborative, mais non synchronisée, existent : Ohm Studio[6] reprend le principe des séquenceurs traditionnels et permet un partage de document à plusieurs utilisateurs, sur internet. Splice[15] suit le même principe, mais est orienté vers la communauté des *beat-makers*.

Enfin, il existe une famille importante d'outils orientés vers l'improvisation musicale répartie en temps réel[12]. On citera notamment NINJAM ³ et eJamming ⁴.

3.2. Horloges

En raison de la nature temporelle du problème présenté, on s'intéresse aux mécanismes possibles pour la gestion du temps entre plusieurs machines.

La littérature sur les systèmes distribués distingue plusieurs familles d'horloges :

- Les horloges physiques marquent l'avancement du temps dans le monde matériel.
- Les horloges logiques marquent l'avancement du temps dans les étapes d'un algorithme réparti, donc sans relation avec du temps en secondes.
- Plus récemment, les horloges hybrides ont été introduites afin de concilier ces deux familles.

Les deux principales méthodes pour la synchronisation d'horloges physiques sont *Network Time Protocol*[11] et *Precision Time Protocol*[14]. Le premier est disponible

2 . De l'anglais *jitter*

3 . <http://ninjam.com>

4 . <http://www.ejamming.com/>

sur de nombreuses plate-formes et permet en pratique d'atteindre une précision de synchronisation de quelques milliseconde sur internet. Le second est plus précis et promet une précision proche de la microseconde. Cependant, cela dépend de la précision avec laquelle les paquets sont estampillés⁵ et donc de la qualité de l'horloge de l'implémentation PTP. En pratique, l'intérêt de PTP sera plus prononcé lorsque du matériel dédié et onéreux (*Grand Master Clock*) est disponible pour réaliser l'estampillage des paquets.

On rappelle qu'une horloge monotone a pour caractéristique de toujours progresser vers l'avant. Un des désavantages de l'utilisation des horloges physiques pour l'estampillage est qu'elles ne sont pas monotones. Notamment, les secondes intercalaires bouleversent régulièrement les systèmes distribués basés sur les horloges physiques.

Les horloges logiques ont été introduites par Leslie Lamport [9] afin d'offrir des possibilités de raisonnement et de vérification formelles sur l'écoulement du temps dans les systèmes répartis. Notamment, les estampilles de Lamport permettent d'offrir un ordre partiel entre les messages échangés dans un système réparti.

Ce mécanisme a été par la suite généralisé, d'abord par les horloges vectorielles, puis par les horloges matricielles. Dans le premier cas, chaque message contient un tableau contenant l'horloge de son émetteur ainsi que les horloges connues des autres processus. Dans le second cas, chaque message contient le vecteur contenant les vecteurs d'horloges de chaque processus.

Enfin, des solutions existent pour maintenir un lien entre les horloges logiques et physiques. Par exemple, Google a introduit TrueTime dans le cadre de la base de données distribuée Spanner[4]. TrueTime travaille avec des intervalles plutôt que des dates précises, et requiert une synchronisation très précise des horloges physiques, utilisant des signaux GPS et des horloges atomiques.

Les horloges logiques *hybrides*[7] offrent des garanties de causalités sur une horloge physique proche de la précision de NTP, avec une granularité proche de la microseconde.

4. APPROCHE

Cette section détaille les choix de haut niveau réalisés.

On souhaite modifier le moins possible le modèle OSSIA, en rajoutant les notions nécessaires et suffisantes pour offrir la finesse de répartition désirée.

La section 5 présente de manière détaillée les possibilités de répartition offertes, en prenant exemple sur des cas simples.

La section 6 définit ces possibilités en utilisant les objets du modèle OSSIA. On notera que cette méthode serait prohibitive à réaliser manuellement par le compositeur : c'est un guide pour réaliser l'implémentation. La répartition se fait automatiquement à partir de la spé-

cification de haut niveau que donne le compositeur via les outils présentés en section 5.

On prendra de plus garde à ne pas confondre la forme de répartition qui existe déjà de fait dans le paradigme, l'objectif premier étant de communiquer avec d'autres logiciels, de la répartition entre instances d'i-score partageant un même document.

Enfin, la section 7 présente une évaluation des performances dans le cadre d'une implémentation pratique.

4.1. Rappel du modèle d'i-score

Ce document présente la problématique de répartition dans le cadre du logiciel i-score, qui implémente le modèle OSSIA [3] pour les partitions interactives. Il consiste en un agencement d'éléments permettant de définir des comportements temporels. Les éléments dont nous avons besoin ici sont :

- **Contrainte temporelle** : décrit un écoulement de temps. Représenté par un trait horizontal.
- **Nœud temporel** : synchronise le début et la fin de plusieurs contraintes temporelles. Représenté par un trait vertical. Peut porter un **point d'interaction**, qui décrit l'attente et la résolution d'une condition externe pour stopper les contraintes précédentes et démarrer les suivantes ; les contraintes précédentes seront alors en partie représentées par des pointillés pour exprimer l'incertitude. Cette condition prend la forme d'une expression logique entre paramètres de la partition. Par exemple, `/couleur == "rouge" && /volume > 1`.
- **Processus** : contenu dans les contraintes temporelles, permet l'exécution d'un comportement à chaque tic d'horloge. Par exemple, une automatisation.
- **État** : permet d'envoyer un message à un temps donné. Représenté par un point.

Des exemples sont visibles en section 5, par exemple les scénarios 1 et 2.

4.2. Nouvelles notions

Nous nous trouvons en présence de plusieurs machines qui communiquent et partagent un document. L'ensemble constitué par les instances d'i-score et le document qu'elles partagent est appelé **session**.

On désigne par **client** une instance d'i-score connectée à une session, qui peut être sur une machine différente.

On désire s'affranchir des notions propres aux machines physiques et des problématiques de réseau (adresse IP, etc) lors de l'écriture d'un scénario réparti.

Pour ce faire, la notion de **groupe** est introduite. Un groupe est un ensemble de clients auxquels les mêmes objectifs d'exécution sont assignés. Les compositeurs ne manipulent jamais directement les informations relatives à un client, uniquement celle d'un groupe qui peut contenir zéro, un, ou plusieurs clients.

5 . timestamped

De manière générale, quand plusieurs clients font partie d'un même groupe, cela signifie qu'ils vont réaliser les mêmes tâches, à des degrés de synchronisation variables.

Un des intérêts de cette approche est la tolérance aux pannes, déconnexions, reconnexions, et changements d'installation. Par exemple, si une machine tombe en panne, il est possible de la remplacer par une autre simplement en l'assignant au même groupe que la machine en panne sans avoir besoin de mettre à jour le scénario.

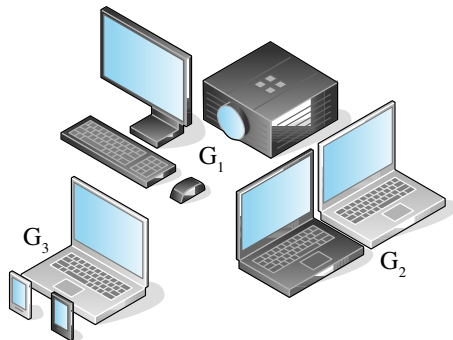


Figure 2 : Plusieurs groupes G_1, G_2, G_3 avec plusieurs clients dans chaque groupe.

5. DESCRIPTION DE L'EXÉCUTION

On sépare les objets offrant une structure temporelle, des objets possédant des données et commandes envoyées à d'autres logiciels (par exemple, une automatisation).

Des groupes et des spécifications de synchronisation sont assignées à ces objets par le compositeur ; en pratique, ces informations sont enregistrées comme une liste de méta-données associées aux objets.

5.1. Processus de contenu

On entend par processus de contenu, tous les processus produisant des données, sans se soucier de la structure temporelle. En voici une liste non exhaustive : automatisation, mapping, code javascript, piano-roll MIDI, lecture de son...

Le processus s'exécute tel quel pour tous les clients auquel il est assigné, et ne s'exécute pas pour les autres.

Ici les processus de contenu sont représentés par une boîte barrée en diagonale, qui représente le cas courant d'une automatisation montante.

5.2. Processus Scénario

Le scénario est le processus central d'i-score : il met en relation les différents éléments temporels, en parallèle et en série.

Plusieurs manières de répartir l'exécution d'un scénario, offrant différentes possibilités d'écriture, sont détaillées ci-dessous. On sépare le cas général permettant l'interactivité dans un scénario du cas plus simple ou

les dates sont fixées. Dans le premier cas (scénario 2), l'avancement dépend du déclenchement d'un événement externe, tandis que dans le second (scénario 4), l'avancement ne dépend pas de paramètres externes.

On travaillera dans les exemples suivants avec plusieurs groupes $G_{1...N}$ disposant chacun d'un nombre inconnu de clients. On pourra supposer que les contraintes temporelles portent chacune des processus de contenus, qui ne sont pas toujours représentés ici afin de garder les figures simples.

Dans le modèle OSSIA, le nœud temporel est l'objet permettant de synchroniser le début et la fin de plusieurs structures temporelles. Nous analysons d'abord les choix qui doivent être fait pour traduire ce mécanisme dans le cas réparti, puis étudions l'impact sur le processus scénario dans son ensemble en présentant les politiques de répartition de haut niveau.

5.2.1. Modes de synchronisation

Il est difficile d'offrir une synchronisation forte (par exemple avec une précision d'une milliseconde, dans un système réparti[16]). Une contrainte additionnelle que l'on s'impose est le fonctionnement du système sur du matériel grand public. Ce matériel ne supportera pas toujours des fonctionnalités telles que Ethernet synchrone[5] ou PTP.

On identifie deux possibilités de synchronisation, manifestant leur utilité dans des cas différents :

- Mode synchrone : respecte la sémantique OSSIA : les éléments s'exécutent dans le même ordre que si le scénario n'était pas réparti, au prix d'une latence augmentée en présence d'interactivité.
- Mode asynchrone : ne respecte pas la sémantique : une exécution d'un objet peut terminer après que l'exécution de l'objet suivant ait commencé. En revanche, la latence est diminuée.

De plus, on considère la manière dont l'information se propage dans le système :

- Instantanée : lorsqu'une information interactive est disponible dans le système (par exemple «une expression se vérifie»), elle est propagée le plus vite possible aux autres clients qui doivent appliquer le résultat de cette information. Ce mode permet de réduire la latence, au prix de décalages plus importants entre différentes machines.
- Précalculée : lorsqu'une information est disponible dans le système, elle est propagée de manière à ce que la date absolue de réalisation soit la même (pour un observateur externe) pour tous les clients. On prend en compte pour ce faire les horloges et la latence relative de chaque client. C'est utile notamment dans le cas non-interactif : dès qu'une date peut être fixée, elle l'est, et les clients n'attendent pas de message annonçant la fin. Il convient de rappeler qu'il est physiquement impossible d'exécuter les objets avec la même précision temporelle que s'ils étaient exécutés dans

un même tic d'horloge sur le même client ; l'objectif est de minimiser ces décalages temporels.

Les quatre modes possibles permettent de faire des choix à l'écriture en fonction des besoins en terme de consistance et de latence.

Notamment, le mode asynchrone instantané va offrir les plus basses latences au détriment de l'ordre d'exécution des objets. Inversement, le mode synchrone pré-calculé permet d'offrir une synchronisation forte qui peut être utile pour des processus média. On aurait par exemple tendance à choisir ce mode pour démarrer des lectures de vidéo synchronisées sur plusieurs machines.

Les différents modes de synchronisation vont impacter :

- L'exécution des points d'interaction.
- La vérification de la validité des conditions.
- Le changement de vitesse d'exécution des contraintes temporelles.

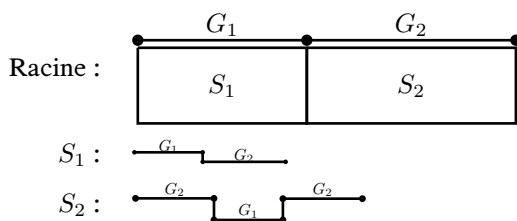
Lorsqu'un choix doit être fait, un consensus peut être pris au niveau du groupe auquel est assigné l'objet. Par exemple, quelle va être la vitesse à laquelle une contrainte temporelle va s'exécuter. Les mécanismes de consensus possibles sont par la suite discutés en section 5.2.5.

5.2.2. Cas interactif

Trois niveaux de partage :

- Partage complet : il n'y a qu'une seule ligne temporelle partagée pour tous les clients. Les annotations de groupes indiquent l'emplacement d'exécution. Elles servent à indiquer ou non l'exécution d'un processus sur un client, et le groupe devant parvenir à un consensus pour une expression donnée. Si par exemple la vitesse d'exécution d'une contrainte est modifiée en temps réel, cette modification est répercutée sur tous les clients qui l'exécutent.

Cela permet notamment de gérer la répartition d'objets à des niveaux hiérarchiques différents : dans le scénario 1, si le scénario racine est dans ce mode, alors on peut correctement faire exécuter les scénarios enfants en prenant en compte les groupes de leurs objets.



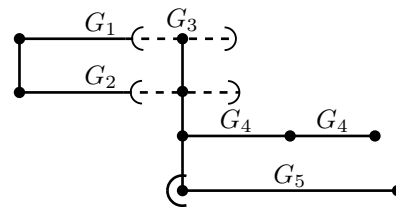
Scénario 1 : Deux contraintes possédant chacune un scénario hiérarchique

- Aucun partage : les clients n'étant pas associées à ce processus ne l'exécutent pas, ceux qui y sont associées l'exécutent tous de manière indépendante.

Si par exemple on assigne le groupe G_1 au scénario 2, tous les clients de G_1 vont exécuter tous les éléments, sans communiquer sur leurs résultats. Par exemple, pour deux clients de G_1 , le point d'interaction pourra se déclencher à des instants différents, et la condition pourra avoir une valeur différente.

Cela implique que les annotations de groupes assignés aux objets du scénario sont ignorés, récursivement : puisque chaque exécution va avoir des temps différents par conception, il ne peut pas vraiment y avoir de synchronisation. La seule politique d'exécution qui pourrait faire sens serait que le premier client à valider un point d'interaction dans un scénario non partagé avertirait les clients suivants.

Ce cas est notamment utile pour avoir des sous-scénarios dont plusieurs participants à une installation artistique peuvent faire l'expérience en même temps, tout en gardant une trame générale de plus haut niveau. Typiquement, on peut imaginer ce cas pour une application mobile.



Scénario 2 : Un scénario interactif avec des interactions et des conditions ; $G_{1...5}$ sont les groupes associés aux éléments du modèle. On suppose l'existence de processus de contenus dans chaque contrainte temporelle.

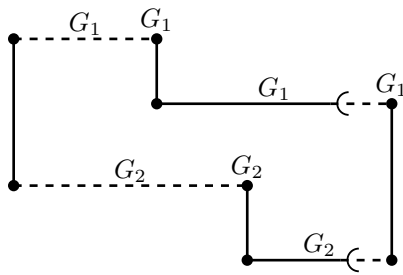
- Mixte : il peut y avoir plusieurs lignes temporelles appartenant à différents groupes dans un même scénario. Ces lignes peuvent ensuite se resynchroniser à un instant donné.

Les annotations donnent l'emplacement d'exécution des contraintes, des processus, et de vérification des expressions.

Considérons le scénario 3. La différence avec le cas «partage complet» tient dans le fait que seuls les clients appartenant au groupe G_1 vont exécuter la branche du haut, sans avoir l'obligation de se synchroniser entre eux. L'important est qu'une synchronisation ait lieu pour tous les clients appartenant à G_1 et G_2 lors du dernier point d'interaction, situé à droite.

Là encore, en raison de possibilités d'exécutions divergentes du même contenu, il est impossible d'offrir une répartition hiérarchique cohérente.

- Il serait possible d'imaginer une variante au cas mixte : on pourrait synchroniser chaque branche partagée, mais ne pas synchroniser les branches entre elles.



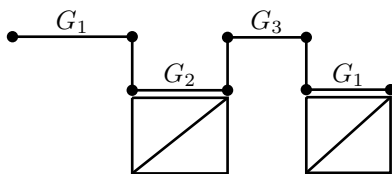
Scénario 3 : Deux branches exécutées chacune par un groupe différent.

5.2.3. Cas non-interactif

On peut utiliser les méthodes de synchronisation décrites précédemment, mais il est possible d'étendre le mode pré-calculé :

Comme on connaît les dates effectives auxquelles les objets sont sensés s'exécuter, on peut les fixer à l'avance sur chaque machine. Un parcours de graphe permet d'obtenir une estimation des dates minimales auxquelles il est possible de fixer des dates d'exécutions des éléments suivant un point d'interaction donné. Ce principe de pré-calcul permet d'offrir dans une certaine mesure une tolérance au partitionnement : s'il y a une déconnexion, l'exécution va continuer à fonctionner au moins jusqu'au prochain point d'interaction. Cela peut laisser du temps à un régisseur pour régler le problème. En revanche, puisqu'il n'y a pas d'ordonnancement au moment des points d'interaction, il suffit d'un peu de délai pour que, dans le scénario 4, le début de l'exécution sur G_2 survienne avant la fin de l'exécution sur G_1 . Il est donc particulièrement important dans ce cas de garder les horloges des machines synchronisées.

On notera que modifier la vitesse d'exécution des éléments en temps réel implique de mettre à jour les estimations de dates sur toutes les autres machines. En autorisant cela, on perd donc une certaine tolérance au partitionnement.



Scénario 4 : Les groupes A, B, C exécutent des contraintes temporelles pouvant contenir des processus les uns à la suite des autres

5.2.4. Expressions et interactivité

Dans le cas où un scénario est exécuté intégralement en parallèle par différentes machines, il n'y a pas de problème : chacune vérifie les expressions en fonction des données dont elle dispose, et les valide à l'instant où elle le souhaite. C'est utile si par exemple on veut avoir

plusieurs téléphones qui font tous tourner un scénario semblable, mais chaque individu peut choisir de faire avancer le scénario au rythme où il le souhaite.

Dans le cas où on a un partage de certaines lignes temporelles par certaines machines, le problème de la synchronisation des expressions et de leurs dates d'évaluation se pose.

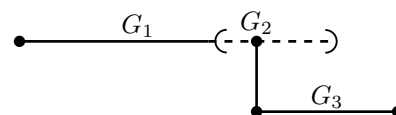
- Prise de décision : s'il n'y a qu'une seule ligne temporelle, chaque expression doit n'avoir qu'une valeur de vérité. Il doit donc y avoir un consensus sur la valeur de cette expression. De même pour la vitesse d'exécution des éléments. Plusieurs manières d'obtenir un consensus sont possibles :
- Dans le cas des conditions, au moins une machine valide ou nie l'expression.
- Dans le cas des points d'interaction, on peut fixer la valeur de l'expression à celle de la première machine qui la vérifie, à l'aide des estampilles.
- Dans le cas des points d'interaction, une majorité de machines valident l'expression.
- Toutes les machines valident ou nient l'expression.

- On peut supposer que des sous-parties d'un scénario pourraient être exécutées entièrement par une machine ou groupe.

On note plusieurs problèmes possibles :

- La déconnexion intempestive d'un client lors d'une prise de décision. Dans ce cas, on peut s'informer de la déconnexion, en effectuant un ping régulier, et prendre la décision avec les participants restants.
- Le cas d'un *ex æquo*, si un groupe a un nombre pair de participants. Il existe plusieurs possibilités de résolution :
 - Choisir en fonction des estampilles : le premier choix est celui qui est retenu.
 - Nommer un chef de groupe qui permet de départager.
 - Choisir au hasard.

Ordonnancement : par estampilles.



Scénario 5 : Des groupes G_1 et G_3 exécutent les deux contraintes temporelles tandis qu'un groupe G_2 atteint un consensus sur l'expression

Le scénario 5 peut se résoudre de plusieurs manières.

- Si l'exécution du nœud est résolue de manière asynchrone, toutes les machines de G_2 envoient l'information de déclenchement à toutes les machines de G_1 et G_3 , sans garantie d'ordre. Les points d'interaction se déclenchent immédiatement.

Note : si on veut garantir un ordre, ne peut-on pas faire : G_3 stoppe G_1 qui démarre B ? Ou bien si la borne max est atteinte, G_1 stoppe G_3 et déclenche G_2 .

- Si l'exécution du nœud est résolue de manière synchrone :
 - Si la condition devient vraie, par consensus. On choisit une date, et on fixe l'arrêt des machines de G_1 et le départ des clients de G_2 par rapport à cette date, calculée en fonction des latences relatives. Potentiellement introduire un tic d'écart entre la fin de G_1 et le démarrage de G_2 ?
 - Si on atteint la borne max : une machine est nécessairement la première à atteindre cette borne.

5.2.5. Consensus

Comme mentionné précédemment, dans plusieurs cas, différents clients doivent s'accorder sur le résultat d'une expression.

Paxos et ses variantes[8], ainsi que Raft[13] sont des algorithmes permettant de garantir un consensus sur une information dans un système réparti.

On sépare la synchronisation du consensus du mécanisme d'exécution qui suit la résolution de ce consensus :

1. Les nœuds impliqués dans l'expression décident de la valeur de vérité.
2. Une fois cette valeur connue, tous les nœuds précédant, suivant, et impliquant l'expression sont inclus dans la décision de la date d'exécution.

5.3. Récapitulatif

On choisit pour la répartition un modèle de document partagé : toutes les machines voient le même document, mais peuvent chacune en interpréter des sous-parties différemment à la discrétion du compositeur.

On introduit une notion de client (potentiellement une machine physique) et de groupe. Un groupe peut contenir plusieurs clients, et un client peut être présent dans plusieurs groupes.

Différents objets du modèle d'i-score peuvent être assignés à un ou plusieurs groupes :

- Les processus
- Les expressions
- Les contraintes temporelles

Donner un groupe à une contrainte temporelle propage ce groupe à tous ses processus enfants.

Pour le cas du processus scénario, la répartition peut avoir lieu de manière synchrone ou asynchrone, avec ou sans partage d'informations entre clients.

On remarquera que le problème de la répartition peut se voir comme deux cas :

- Exécutions en parallèle (les éléments d'un même groupe).

- Exécutions en série (les éléments d'un scénario qui se suivent).

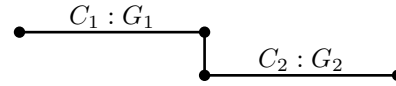
6. SÉMANTIQUE

On décrit ici la sémantique des différentes méthodes de synchronisation vues précédemment.

On fait le choix de décrire ce modèle via la sémantique existante de i-score ; en effet, on dispose déjà de primitives de synchronisation et d'envoi de message.

6.1. Cas non-interactif

Le premier cas, visible dans le scénario 6 est celui du déplacement. Deux contraintes C_1, C_2 se suivent. On veut que la première s'exécute sur les clients d'un groupe G_1 , et que la seconde s'exécute sur les clients d'un groupe G_2 . on applique les transformations suivantes :



Scénario 6 : Deux contraintes temporelles se suivent

1. On crée une bifurcation au niveau du premier nœud temporel, avant C_1 .
2. On introduit une contrainte temporelle $C_{1 \rightarrow 2}$.
3. On déplace C_2 à la suite de cette contrainte temporelle.
4. Si on se trouve dans le cas instantané : on crée un message M_1 qui ira déclencher T_1 et on rend $C_{1 \rightarrow 2}$ souple. Dès qu'une machine de G_1 arrivera à M_1 , le message sera envoyé.
5. Si on se trouve dans le cas pré-calculé : la durée calculée sera celle de $C_{1 \rightarrow 2}$. Les machines du groupe G_1 et G_2 peuvent être déconnectées après le début de la lecture et continueront à fonctionner comme prévu.

Quand il n'y a pas de point d'interaction, le cas simultané n'offre pas d'avantages par rapport au cas précalculé.

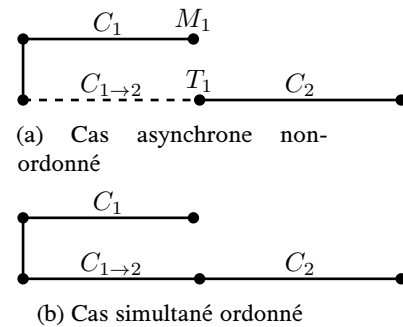


Figure 3 : Transformations pour l'exécution de deux contraintes en série sur deux machines séparées

6.2. Cas interactif

On prend ici le scénario 4, qui possède un point d'interaction, géré par le groupe B.

- T_B : consensus du groupe sur l'expression B
- $T_A : M_A, T_D : M_D, T_C : M_C$

Dans le cas asynchrone non-ordonné, M_A, M_D, M_C sont des messages qui vont déclencher le point d'interaction T_A, T_D, T_C dès qu'ils sont reçus.

Dans le cas asynchrone ordonné : les messages partent le plus tôt possible, mais C, D , ne peuvent se déclencher avant la fin de A .

Dans le cas simultané, la structure est la même que dans le cas asynchrone non-ordonné. La différence est dans les messages qui sont envoyés : M_A, M_D, M_C fixent la date à laquelle T_A, T_D, T_C doivent partir.

On notera qu'il serait possible d'exprimer des variantes plus fines : par exemple rendre simultanés les fins de A, D mais pas le début de C . Néanmoins, ce travail a pour objectif de ne pas encombrer le compositeur d'une finesse trop peu souvent nécessaire, en lui offrant un accès facile à des concepts de haut-niveau dont la nécessité est apparue lors des études de cas.

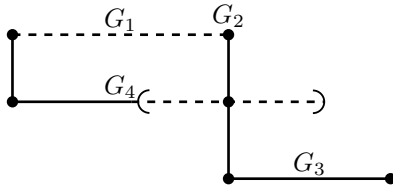


Figure 4 : Un scénario possédant un point d'interaction que l'on veut répartir sur les clients des groupes A, B, C, D

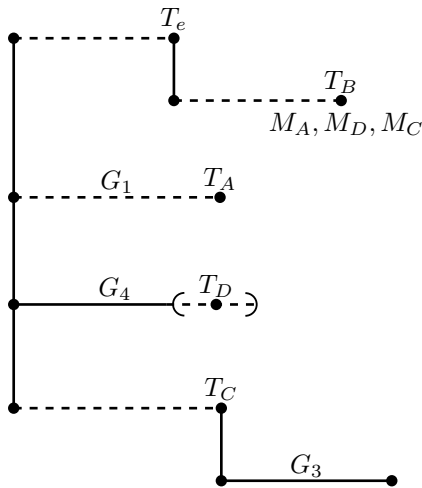


Figure 5 : Répartition du scénario (a) dans le cas asynchrone non-ordonné : les contraintes associées aux groupes A, D et la contrainte associée au groupe C s'arrêteront et démarreront sans ordre prévisible.

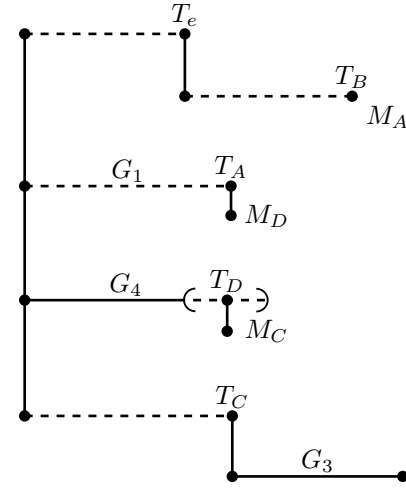


Figure 6 : Répartition du scénario (a) dans le cas asynchrone ordonné : les contraintes associées aux groupes A, D et la contrainte associée au groupe C s'arrêteront dans l'ordre, avec un délai potentiel entre la fin de A, D et le début de C .

7. IMPLÉMENTATION ET ÉVALUATION

7.1. Topologie

Le système présenté doit être agnostique à la topologie sous-jacente du réseau. Maître-esclave pour l'édition.

Pour des raisons de simplicité, la première mise en œuvre se fait via une topologie réseau en étoile : un maître gère le déroulement général de l'exécution. Les différents clients communiquent au travers de ce maître, avec les avantages et inconvénients que cela implique :

- Facilité d'analyse lors du développement : on peut enregistrer tous les messages échangés avec leurs estampilles.
- Intolérance aux pannes : si le maître faillit, aucune récupération n'est possible.
- Latence non idéale : plus de messages sont échangés que si tous les clients communiquaient directement.

On détaille dans les sections suivantes les cas où des topologies différentes peuvent montrer un intérêt.

7.2. Modèle

i-score se base sur une approche orientée document.

On choisit de répartir nos objets autour d'un même document partagé par toutes les instances du réseau, à la manière des logiciels d'édition tels que Google Docs.

Cela ne pose pas de problème de mémoire, même sur de l'embarqué tel que Raspberry Pi : l'empreinte mémoire d'un scénario est minime en comparaison de l'occupation des bibliothèques utilisées (quelques dizaines de kilo-octets contre environ 50 méga-octets).

On utilise dans l'implémentation le protocole TCP pour tous les messages relatifs à la répartition, notamment pour ses garanties d'ordonnancement. En effet, il

a été démontré qu'UDP seul était trop peu fiable pour des messages de contrôle. Des architectures plus complexes telles que le «Modèle Client-Serveur Généralisé» basées elles mêmes sur UDP peuvent néanmoins compenser l'absence de fiabilité[10] en offrant de meilleures performances que TCP.

Enfin, de manière générale, on repose sur une bonne synchronisation des horloges au niveau du système. L'algorithme d'exécution d'i-score compense en effet les délais à chaque tic si l'horloge système se resynchronise. Plus la synchronisation des horloges sera fine entre les clients et plus l'exécution se rapprochera de l'exécution théorique non répartie.

7.3. Évaluation

- Comparaison de l'algorithme "simple" et de l'algorithme avec retard

- Latence : prendre moyenne et écart-type sur les dix dernières valeurs ? Ou juste dernière valeur ? En LAN gigabit on est en général < à une milliseconde.

8. CONCLUSION

Références

- [1] Alexander Carôt, Torben Hohn et Christian Werner. *Netjack-Remote music collaboration with electronic sequencers on the Internet*. 2009.
- [2] Alexander Carôt, Pedro Rebelo et Alain Renaud. "Networked music performance : State of the art". In : *Audio engineering society conference : 30th international conference : intelligent audio environments*. Audio Engineering Society. 2007.
- [3] Jean-Michaël Celerier et al. "OSSIA : Towards a unified interface for scoring time and interaction". In : *TENOR2015*. 2015.
- [4] James C Corbett et al. "Spanner : Google's globally distributed database". In : *ACM Transactions on Computer Systems (TOCS)* 31.3 (2013), p. 8.
- [5] J-L Ferrant et al. "Synchronous Ethernet : A method to transport synchronization". In : *IEEE Communications Magazine* 46.9 (2008).
- [6] Martin K Koszolk. "Crowdsourcing, jamming and remixing : a qualitative study of contemporary music production practices in the cloud". In : *Journal on the Art of Record Production* 10 (2015).
- [7] Sandeep S Kulkarni et al. "Logical physical clocks". In : *International Conference on Principles of Distributed Systems*. Springer. 2014, p. 17-32.
- [8] Leslie Lamport. "The part-time parliament". In : *ACM Transactions on Computer Systems (TOCS)* 16.2 (1998), p. 133-169.
- [9] Leslie Lamport. "Time, clocks, and the ordering of events in a distributed system". In : *Communications of the ACM* 21.7 (1978), p. 558-565.
- [10] Curtis McKinney et Chad McKinney. "Oscythulhu : Applying video game state-based synchronization to network computer music". In : *ICMC*. 2012.
- [11] David L Mills. "Internet time synchronization : the network time protocol". In : *Communications, IEEE Transactions on* 39.10 (1991), p. 1482-1493.
- [12] RH Mills. "Dislocated sound : A survey of improvisation in networked audio platforms". In : *New Interfaces for Musical Expression*. University of Technology, Sydney. 2010.
- [13] Diego Ongaro et John Ousterhout. "In search of an understandable consensus algorithm". In : *2014 USENIX Annual Technical Conference (USENIX ATC 14)*. 2014, p. 305-319.
- [14] Yu Peng-Fei et al. "The research of precision time protocol IEEE1588". In : *the international conference on Electrical Engineering*. 2009.
- [15] Joseph Michael Pignato et Grace M Begany. "deteritorialized, multilocated and distributed : Musical space, poietic domains and cognition in distance collaboration". In : *Journal of Music, Technology & Education* 8.2 (2015), p. 111-128.
- [16] Justin Sheehy. "There is no now". In : *Communications of the ACM* 58.5 (2015), p. 36-41.