

ÉCRITURE ET EXÉCUTION RÉPARTIE DE SCÉNARIOS INTERACTIFS

Auteur 1
Organisme
Adresse électronique

Auteur 2
Organisme
Adresse électronique

Auteur 3
Organisme
Adresse électronique

Résumé

Le résumé doit être placé en haut de la colonne gauche et doit contenir entre 150 et 200 mots.

1. INTRODUCTION

1.1. Problématique

1.2. Études de cas

- > installation en son réparti ?
- Problème de la latence entre i-score et raspberry, + utilisation de bande passante.
- Cas des applis de téléphone : un objet qui s'exécute sur plusieurs machines en parallèle dont on veut agréger les résultats
- Donner la possibilité de faire un dialogue (boucle avec un coup un point d'interaction qui vient de A, un coup un point d'interaction qui vient de B, etc)
- Approche alternative avec application mobile.
- Faciliter l'écriture de programmes qui s'exécutent sur des machines embarquées
- Lister les cas. D'abord non interactif (partage uniquement des processus), puis interactif.

1.3. État de l'art

1.3.1. Rappel du modèle d'i-score

Vocabulaire. Prendre article SMC.

Ici les processus de données sont représentés par une boîte barrée en diagonale (cas courant d'une courbe montante).

Mettre accent sur hiérarchie

1.3.2. Répartition à l'exécution

- Problème des devices. Note : si on se permet d'envoyer des messages OSC quelconques (i.e. pas dans l'arbre), ça peut simplifier des choses. Aussi, permettre devices qui sont juste en mode envoi ? Il faut un autre proto que OSC ou Minuit...

Aussi, refactoriser pour utiliser tout i-score en librairie

1.3.3. Horloges

Problème de l'horloge :

- Si on utilise l'horloge système, pas de garantie qu'elle soit bien synchronisée. Et NTP pas dispo partout (on n'a pas forcément les droits sur un téléphone pour changer l'heure). Horloge i-score se resynchronise déjà en cas de délai sur une machine.
- Si on utilise une horloge interne, problème de la synchronisation avec l'horloge système (pour le tick)

<http://queue.acm.org/detail.cfm?id=2745385> <http://radar.oreilly.com/2012/10/google-spanner-relational-database.html> <http://www.ntp.org/ntpfaq/NTP-s-sw-clocks-quality.htm>

Faire la relation entre notre système et le problème CAP : https://en.wikipedia.org/wiki/PACELC_theorem

Horloges logiques : équivalent à envoyer une timestamp à chaque tick (on arrive donc à un mécanisme de vector clock approximatif).

Synchro d'horloges de deux machines dont une qui ralentit, si elles exécutent le même scénario ? Il faut les recalculer régulièrement.

Possibilité : externe (NTP, etc) ou interne : <https://github.com/ethanlim/NetworkTimeProtocol>

Recaler dès qu'on accumule du retard ?

On peut introduire un recalage sur la master clock entre chaque tick.

Ce qu'on fait : ping régulier vers chaque client (toutes les 100 millisecondes)

Quand quelque chose doit se synchroniser, on dit à chaque machine à quel instant il est supposé arriver par rapport à son horloge système.

Quand un client reçoit un ordre pour un timenode à t, il l'applique dès que $t \leq \text{local}(t)$ (modulo un tick ?)

Possibilité : synchronisation via démon externe (PTP, NTP...), mais pas toujours possible (on ne peut pas supposer que l'utilisateur a les droits pour changer l'horloge sur sa machine).

Synchronous ethernet

Ableton Link : synchro sur les ticks musicaux

Avoir une horloge propre à i-score ? Mais du coup maintenant il faut la synchroniser à l'horloge système.

1.3.4. Problématique de la sécurité

1.3.5. Synchronisation de médias

- pas pour l'instant... doivent être au même endroit sur la même machine. Ableton Link ? Netjack ?

2. APPROCHE

Cette section détaille les choix de haut niveau réalisés.

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

La section 3 présente de manière détaillée les possibilités de répartition que l'on offre, en prenant exemple sur des cas simples.

La section 4 définit ces possibilités en utilisant les objets du modèle d'i-score.

Enfin, la section 5 présente une évaluation des performances dans le cadre d'une implémentation pratique.

2.1. 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.

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, on introduit la notion de **groupe**. Un groupe est un ensemble de clients.

Les compositeurs ne travaillent jamais directement avec un client, mais toujours au travers d'un groupe qui peut contenir zéro, un, ou plusieurs clients.

De manière générale, quand plusieurs clients font partie d'un même groupe, cela signifie qu'ils vont réaliser les mêmes tâches, de manière synchrone ou asynchrone.

L'intérêt d'un groupe est la tolérance aux pannes, déconnexions, reconnections, et changements d'installation. Par exemple, si une machine tombe en panne, on peut 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.

2.2. Topologie

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 :

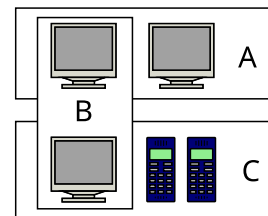


Figure 1 : Plusieurs groupes avec plusieurs machines dans chaque groupe

- 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.

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

Pour l'exécution : dans certains cas deux machines peuvent échanger directement. Il faut décrire ces cas.

Si groupes avec plusieurs machines : "group leader" ? responsable de la communication ? avoir un "plus court chemin" permanent ? œæ«»

2.3. Fondements

Première approche basées sur réseau de Petri.

Puis migration du modèle d'i-score maintenant autonome.

Il est possible d'implémenter ce mécanisme de répartition purement avec les primitives dont on dispose dans i-score, mais c'est prohibitif pour les utilisateurs.

Différentes possibilités de répartition sont disponibles selon les types de processus.

Détailler les implications des choix par rapport au théorème CAP et PACELT.

2.4. 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 : les scénarios i-score sont très compacts (en général quelques dizaines de kilo-octets).

2.5. Répartition de l'édition

- Partage de file undo - redo. Transformations opérationnelles.

- Autres approches : partage du modèle lui-même.

3. DESCRIPTION DE L'EXÉCUTION

3.1. Processus de contenu

On entend par processus de contenu, tous les processus produisant des données, sans se soucier de la struc-

turation temporelle. En voici une liste non exhaustive : automation, mapping, code javascript, piano roll MIDI, audio...

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

3.2. Processus Scénario

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

Plusieurs manières de répartir l'exécution d'un scénario, offrant différentes finesses d'écriture, sont détaillées ci-dessous. On sépare le cas général permettant l'interactivité dans un scénario (*y* survient après qu'un événement *e* se soit déclenché, visible par exemple en scénario 1) du cas plus simple où les dates sont fixées, visible en scénario 3.

3.2.1. Cas interactif

Trois niveaux de partage :

- Aucun partage : les machines n'étant pas associées à ce processus ne l'exécutent pas, celles qui y sont associées l'exécutent toutes de manière indépendante. Note : scénarios hiérarchiques ? Cela implique que les éléments internes au scénario font tous partie du groupe du scénario. Si par exemple on assigne le groupe A au scénario 1, tous les clients de A vont exécuter tous les éléments, sans communiquer sur leurs résultats. Par exemple, pour deux machines A_1 et A_2 , le point d'interaction pourra se déclencher à des instants différents, et la condition pourra avoir une valeur différente.
 - Partage complet : il n'y a qu'une seule ligne temporelle partagée pour toutes les machines. Les annotations de machines indiquent l'emplacement d'exécution. Les groupes servent à indiquer ou non l'exécution d'un processus sur une machine 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 toutes les machines.
- Cela permet notamment de gérer facilement la répartition à des niveaux hiérarchiques différents : 2.
- Partage partiel : il peut y avoir plusieurs lignes temporelles dans un même scénario qui peuvent se resynchroniser. Les annotations donnent l'emplacement d'exécution, et de vérification des expressions. Une machine ne sait pas à l'avance si elle va pouvoir se déclencher ou non.

Deux niveaux de synchronisation :

- Asynchrone : dès qu'une information est disponible dans le système (par exemple «une expression se vérifie»), elle est propagée le plus vite possible aux autres nœuds qui doivent appliquer le résultat de cette information.

- Synchrone : 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 toutes les machines.

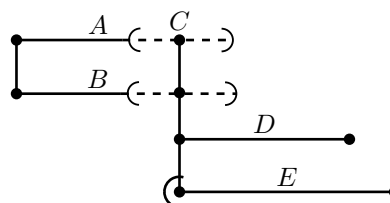
Problème transverse : ignorer ou non la hiérarchie ?

Cas non traité : hiérarchie si on est dans le cas complètement désynchronisé. Pas de bonne réponse possible.

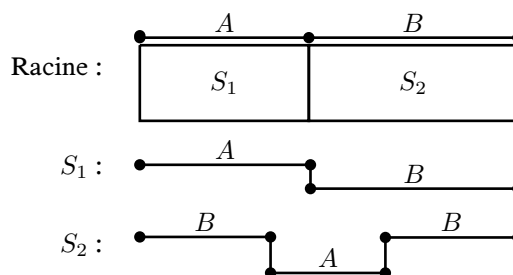
Différence entre synchro partielle et complète :

- Exécution des points d'interaction
- Validité des conditions
- Changement de vitesse d'exécution des contraintes temporelles

Dans tous les cas, cela se fait au niveau des groupes, et il peut y avoir plusieurs machines par groupe. Donc il faut un mécanisme de décision au niveau du groupe. -> pourquoi ne pas avoir la même chose au niveau des mappings (et pour tout ce qui n'est pas fixé de manière générale?)



Scénario 1 : Un scénario interactif avec des interactions et des conditions ; A, B, C, D, E sont les groupes associés aux éléments du modèle



Scénario 2 : Deux contraintes possédant chacune un scénario hiérarchique

3.2.2. Cas non-interactif

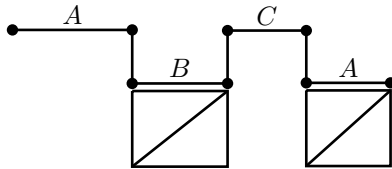
On peut soit utiliser les méthodes de synchronisation décrites précédemment, mais une possibilité s'ajoute :

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. Le même mécanisme a été utilisé dans [?] pour spécifier les dates d'exécution et de fin de flux audios.

On notera qu'autoriser à modifier la vitesse d'exécution des éléments en temps réel implique de mettre à jour cette estimation sur toutes les autres machines.

- Avantage : s'il y a une déconnexion, cela va continuer à marcher.
- Inconvénient : il suffit d'un peu de délai pour que le début de B survienne avant la fin de A. Il est particulièrement important dans ce cas de garder les horloges synchronisées.

Autre possibilité : forcer la synchronicité et l'ordonnement à chaque time node, ce qui respecte la sémantique d'i-score.



Scénario 3 : Les groupes A, B, C exécutent des contraintes temporelles à la suite les uns des autres

3.2.3. 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 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.

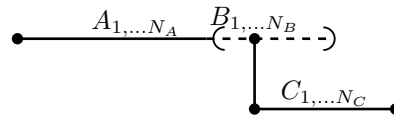
Plusieurs algorithmes de consensus sont possibles :

- 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.

Ordonnement : par estampilles.

Le scénario 4 peut se résoudre de plusieurs manières.

- Si l'exécution du nœud est résolue de manière asynchrone, toutes les machines de B envoient



Scénario 4 : Des groupes A et B exécutent les deux contraintes temporelles et un groupe C l'expression

l'information de déclenchement à toutes les machines de A et C, sans garantie d'ordre. Les points d'interaction se déclenchent immédiatement.

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

- 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 A et le départ des machines de B par rapport à cette date, calculée en fonction des latences relatives. Potentiellement introduire un tick d'écart entre la fin de A et le démarrage de B ?
 - Si on atteint la borne max : une machine est nécessairement la première à atteindre cette borne.

3.2.4. Consensus

Paxos, Raft sont des algorithmes permettant de garantir un consensus.

S'il y a synchronisation, on sépare la synchronisation du consensus, de la synchronisation de l'exécution qui suit la résolution de ce consensus :

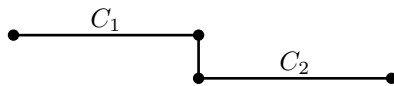
1. Les nœuds impliqués dans l'expression décident de la valeur de vérité.
2. Une fois cette valeur connue, tous les nœuds précédant, suivant, et impliquant l'expression sont inclus dans la décision de la date d'exécution.

Note : abstraire la notion de consensus au sein d'un groupe.

Cas avancé et non traité ici : si un scénario est exécuté en parallèle par toutes les machines, chaque groupe peut avoir un consensus différent sur chaque point d'interaction. On peut rajouter un niveau d'indirection. Le plus général : chaque objet peut être exécuté par N groupes pouvant posséder chacun N clients. Si un client est dans deux groupes, comment gérer le conflit ? bof.

3.3. Introduction de primitives réparties dans i-score

TODO voir politiques d'exécution de réseaux de Petri dans thèse AA



Scénario 5 : Deux contraintes temporelles se suivent

3.3.1. Répartition des contenus dans le cas non-interactif

- Cas partagé : toutes les machines vont exécuter l'ensemble du scénario en parallèle.
- Cas synchronisé : chaque machine va exécuter une partie du scénario : par exemple, une machine exécute C_1 et une autre C_2 .

On sépare donc les objets structurants, des objets possédant des données (par exemple, une automation).

3.3.2. Répartition des contenus dans le cas interactif

3.4. Récapitulatif

On choisit pour la répartition un modèle de document partagé : toutes les machines voient le même scénario.

On introduit une notion de client (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 groupe :

- 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 (éléments d'un scénario qui se suivent).

4. 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 ; cela peut être ramené à des réseaux de Petri assez facilement.

- implémentation : on rajoute des délais dans les expressions.

Cas synchrone : * Sous-expression devient vraie * Expression fixe une date possible pour le réseau et notifie les autres puis se fixe au bon délai.

Cas asynchrone : * Sous-expression devient vraie * Expression envoie un message aux autres et se lance immédiatement. Il faut définir sur quelle machine l'expression est validée.

- Cas de la borne max : point d'interaction, bof
Pour l'instant : group leader ? ou bien tous se communiquent l'information et prennent la décision en fonction de cette information ?

- Pour l'édition temps-réel, on doit permettre d'appliquer des "filtres" (par exemple qui vont rajouter une sur-expression, etc)

4.1. Mécanismes de synchronisation

- Cas possibles :

C1 — t — C3
C2 ---|--- C4

* Mode free ou synchronisé : pour chaque client ?

Cas 1 :

C1 — t — C3

C1 libre, C3 libre : dès que t est vrai, un message est envoyé au master qui envoie à C3 le point d'interaction. C1 s'est déjà arrêté. Voire, ils peuvent se trig eux même en asynchrone.

C1 synchro, C3 synchro : dès que t est vrai, C1 calcule la date minimale à laquelle C3 peut être notifié, envoie le message et fixe ce temps de son côté.

Cas 2 :

C1 — t — C3
C2 ---|

* Synchronisation de la fin

* Synchronisation du début de la suite

En pratique, on n'implémente que la possibilité de synchro / désynchro toute une time node ; dire qu'une granularité plus fine est possible mais que l'intérêt n'apparaît pas en pratique dans les applications (et complexifierait l'UI pour rien).

Question principale : pour un time-node, comment choisit-on sur quelle machine une condition doit être vérifiée ? Possibilité de conditions groupées : faut-il que ce soit interne au formalisme (i.e. une case à cocher) ou externe (on dit explicitement machine1 :/truc && machine2 :/truc)

4.1.1. Cas où il y a plusieurs machines dans un groupe

Attributs d'une expression :

- Qui vérifie cette expression : chaque machine individuellement, toutes les machines d'un groupe, n'importe quelle machine d'un groupe

Séparer les expressions et les time-node : notamment pour le cas de la borne max, ou on doit avertir d'autres machines par la suite.

Deux axes :

| Décision \ Sync | Oui | Non |
|-----------------|-----|-----|
| | 1 | 2 |
| Locale | 1 | 2 |
| Partagée | 3 | 4 |

- Décision locale : Pour un point d'interaction, soit tout le scénario est local (donc même contrainte avant / après et certains ordis n'exécutent pas du tout ce scénario), soit le premier à avoir un résultat avertit les suivants. -> Le résultat des autres machines n'influence pas l'exécution sur une machine donnée.
- Décision partagée : tous les éléments d'un groupe doivent prendre une décision avec une politique donnée : soit tous doivent vérifier la condition, soit un seul.
- Décision synchrone : On veut que les éléments s'arrêtent et démarrent le plus proche possible d'une même date en wall clock.
- Décision asynchrone : On veut que les éléments s'arrêtent et démarrent le plus vite possible dès qu'une information est disponible.

1. Décision locale synchrone : pas de sens
2. Décision locale asynchrone : pas de sens...
3. Décision partagée synchrone : toutes les machines attendent qu'un unique choix soit effectué pour le résultat de l'expression
4. Décision partagée asynchrone

Extension via système de composants

On ne synchronise qu'à chaque point d'entrée / de sortie d'un groupe de contraintes / time nodes

4.2. Extension des possibilités d'écriture

- * Paramètres partagés
- * Pattern matching sur addresses

5. 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.

6. CITATIONS

Toutes les références bibliographiques des citations devront être listées dans la section "References", numérotées et en ordre alphabétique. Toutes les références listées devront être citées dans le texte. Quand vous vous référez au document dans le texte, précisez son numéro [?].