Java Memory Model

Roman Elizarov¹ Nikita Koval²

¹Kotlin Team Lead, JetBrains elizarov@gmail.com

²Researcher, JetBrains PhD student, IST Austria ndkoval@ya.ru

ITMO 2019

Посмотрим на многопоточное программирование с практической стороны

Модели памяти

Спецификация поведения хранилища данных

- Чтобы писать корректный и безопасный код
- Чтобы эффективно исполнять код

Модели памяти

Спецификация поведения хранилища данных

- Чтобы писать корректный и безопасный код
- Чтобы эффективно исполнять код

Главный вопрос

Какую запись может прочитать конкретное чтение?

Операции над абстрактным хранилищем

Чтение значения общей переменной

x.r:v - чтение значения v из переменной x

Запись в общую переменную

x.w(v) - запись значения v в переменную x

Последовательные программы

Все инструкции выполняются одна за одной, последовательно \Rightarrow чтение x видит последнее записанное в x значение

Последовательные программы

Все инструкции выполняются одна за одной, последовательно \Rightarrow чтение x видит последнее записанное в x значение

Обычно имеется ввиду, что модель памяти покрывает семантику **параллельных** программ

Атомарный доступ

Хотим атомарный доступ к базовым типам:

$$\begin{tabular}{c|c} T t = t1; \\ \hline t = t2; & T res = t; \\ assert(res == t1 || res == t2); \\ \end{tabular}$$

Атомарный доступ

Хотим атомарный доступ к базовым типам:

$$T t = t1;$$

$$t = t2; Tres = t;$$

$$assert(res == t1 || res == t2);$$

Всё не так просто

Атомарный доступ: проблема

Реальность

Нужна поддержка атомарных чтения/записи со стороны железа

Атомарный доступ: проблема

Реальность

Нужна поддержка атомарных чтения/записи со стороны железа

Что делать с 64-битными \log и double на 32-битных архитектурах?

Атомарный доступ: проблема

Реальность

Нужна поддержка атомарных чтения/записи со стороны железа

Что делать с 64-битными \log и double на 32-битных архитектурах?

Если данные лежат на пересечении кеш-лайнов, то теряем атомарность

Атомарный доступ: long и double

- Доступ атомарен для всего, кроме long и double
- K volatile {long, double} атомарен

Атомарный доступ: long и double

- Доступ атомарен для всего, кроме long и double
- K volatile {long, double} атомарен

$$\frac{\log I = 0;}{I = -1; // 0xFF..F | print(I);}$$

Может напечатать 0xFFFFFFFF00000000

Атомарный доступ: long и double

- Доступ атомарен для всего, кроме long и double
- K volatile {long, double} атомарен

volatile long
$$I = 0$$
;
 $I = -1$; // 0xFF..F | print(I);

Теперь только 0x00..0 или 0xFF..F

Атомарный доступ: reference

Вопрос

Что делать с 64-битными ссылками?

Атомарный доступ: reference

Вопрос

Что делать с 64-битными ссылками?

Ответ

64-битные ссылки могут быть только на 64-битной* архитектуре

* или больше

Атомарный доступ: кеш-лайны

- Выравниваем данные так, чтобы не лежали на пересечении кеш-лайнов
- Заодно улучшаем перфоманс

Атомарный доступ: кеш-лайны

- Выравниваем данные так, чтобы не лежали на пересечении кеш-лайнов
- Заодно улучшаем перфоманс

Простой класс в разрезе, х86				
offset	size	type	description	
0	12		(object header)	
12	4		(alignment/padding gap)	
16	8	long	A.f (volatile)	

Word tearing

А ещё хочется вот так!

Word tearing

А ещё хочется вот так!

Снова нужна поддержка со стороны железа, чтобы делать независимые чтения/записи

Word tearing: boolean

Вопрос

Что делать с 1-битным boolean, если обычно можно записать минимум 1 байт (8 бит)?

Word tearing: boolean

Вопрос

Что делать с 1-битным boolean, если обычно можно записать минимум 1 байт (8 бит)?

Ответ

В JMM word tearing запрещен \Rightarrow в таком случае boolean занимает 1 байт*

 * если железо умеет адресовать минимум N бит, то минимальный размер базового типа тоже N бит

Word tearing: задачка

Что напечатает эта программа?

BitSet bs = new BitSet();					
bs.set(1); <term></term>	bs.set(2); <term></term>	<pre><join both=""> print(bs.get(1)); print(bs.get(2));</join></pre>			

Word tearing: задачка

Что напечатает эта программа?

```
BitSet bs = new BitSet();

bs.set(1); bs.set(2); <join both> print(bs.get(1)); print(bs.get(2));

Напечатает (F, T), (F, T) или (T, T)
```

Word tearing: задачка

Что напечатает эта программа?

```
BitSet bs = new BitSet();

bs.set(1); bs.set(2); <join both> print(bs.get(1)); print(bs.get(2));

Напечатает (F, T), (F, T) или (T, T)

А может напечатать (F, F)?
```

Жизнь - боль

Модель памяти - это компромисс между

- удобством программирования
- сложностью реализации языка
- сложностью создания железа

Жизнь - боль

Модель памяти - это компромисс между

- удобством программирования
- сложностью реализации языка
- сложностью создания железа

Можно потребовать что угодно, но сколько времени и сил уйдет на создание ЯП и железа... Плюс производительность...

Последовательная согласованность

Sequential consistency (SC)

Последовательно согласованно $\Leftrightarrow \exists$ допустимое последовательное исполнение, сохраняющее программный порядок (ро)

JMM: что хотим

- Хотим последовательную согласованность
 - Позволяет анализировать программу в модели чередования
 - Сложно делать локальные оптимизации

JMM: что хотим

- Хотим последовательную согласованность
 - Позволяет анализировать программу в модели чередования
 - Сложно делать локальные оптимизации
- Упростим модель
 - Разрешим оптимизации
 - Сохраним разумность и вменяемость

SC-DRF

SC-DRF*

Если в исполнении нет гонок, то, согласно ЈММ, оно последовательно согласованно

* Sequentially consistent for data race free programs

SC-DRF

SC-DRF*

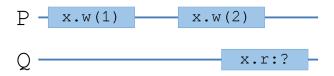
Если в исполнении нет гонок, то, согласно ЈММ, оно последовательно согласованно

* Sequentially consistent for data race free programs

Что такое гонка?

Гонка данных

Гонка данных = два конфликтующих доступа, не связанные отношением "произошло до"



Гонка данных

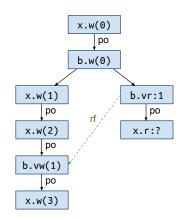
Гонка данных = два конфликтующих доступа, не связанные отношением "произошло до"

happens-before order

Нужно понять, что такое "произошло до" с точки зрения модели памяти Java!

Program order

Программный порядок (РО) связывает действия внутри одного потока



Synchronization actions

Слабые модели памяти упорядочивают избранные операции

Synchronization Actions:

- volatile чтение/запись
- взятие/отпускание блокировки
- (синтетические) первое и последнее действие в потоке
- действия, запускающие поток
- действия, обнаруживающие останов потока (Thread.join(), Thread.isInterrupted(), ...)

Synchronization order

Synchronization actions образуют synchronization order (SO)

- SO линейный порядок
- Консистентен с РО

Synchronization order consistency

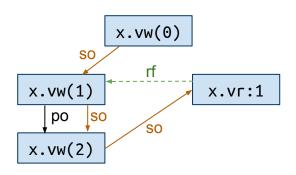
Все чтения в SO видят последние записи в SO

Synchronization order: volatile

- volatile read/write Synchronization Actions
- над всеми операциями доступа есть SO полный порядок!
- чтения и записи согласованы

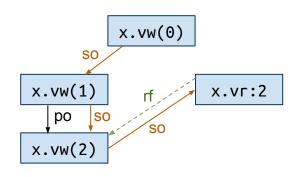
volatile переменные линеаризуемы

Synchronization order consistency



Такого быть не может: последняя запись в SO - это "x.vw(2)"

Synchronization order consistency



А вот это уже корректно!

Synchronizes-with order

- РО не связывает действия разных потоков
- Нужен порядок, связывающий действия разных потоков
- SO линеен \Rightarrow накладывает строгие ограничения

Synchronizes-with order

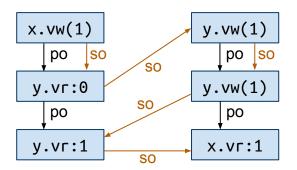
- РО не связывает действия разных потоков
- Нужен порядок, связывающий действия разных потоков
- SO линеен ⇒ накладывает строгие ограничения

Synchronizes-with order (SW)

Подпорядок SO, ограниченный конкретными парными действиями синхронизации (volatile read/write, lock/unlock, ...)

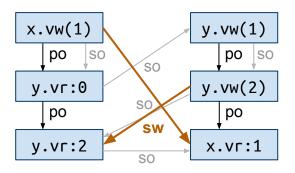
Synchronizes-with order: пример

Пусть есть такое исполнение с выбранным SO:



Synchronizes-with order: пример

Тогда SW будет таким:



Happens-before order

$$HB = (SW \cup PO)^+$$

РО даёт семантику внутри потока, SW - между потоками

Happens-before order

$$HB = (SW \cup PO)^+$$

РО даёт семантику внутри потока, SW - между потоками

Happens-before consistency

Чтения могут увидеть либо последнюю запись в HB, либо что-нибудь ещё через гонку

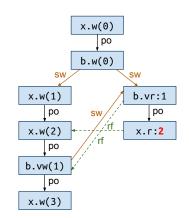
```
int x = 0;
volatile boolean b = false;
x = 1;
x = 2;
b = true;
x = 3;
if (b)
print(x)
```

Что может увидеть второй поток?

```
x.w(0)
          int x = 0:
                                                       b.w(0)
volatile boolean b = false;
                                                   SW
                                                               SW
                                              x.w(1)
                                                                b.vr:1
  \times = 1:
                                                  ро
                                                                   po
                                                         SW
                   if (b)
  x = 2;
                                              x.w(2)
                                                                х.г:?
                   print(x)
  b = true:
                                                  po
                                              b.vw(1)
  x = 3:
                                                  ро
                                              x.w(3)
```

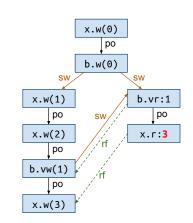
Что может увидеть второй поток?

```
int x = 0;
volatile boolean b = false;
x = 1;
x = 2;
b = true;
x = 3;
if (b)
print(x)
```



Может увидеть запись "x = 2" как последнюю в HB

```
int x = 0;
volatile boolean b = false;
x = 1;
x = 2;
b = true;
x = 3;
if (b)
print(x)
```



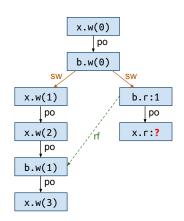
Может увидеть запись "x = 3" под гонкой

SC-DFR: задачка

```
int x = 0;
boolean b = false;
x = 1;
x = 2;
b = true;
x = 3;
if (b)
print(x)
```

SC-DFR: задачка

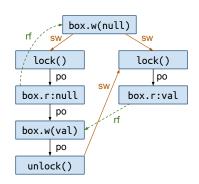
```
int x = 0;
boolean b = false;
x = 1;
x = 2;
b = true;
x = 3;
if (b)
print(x)
```



Может увидеть запись "x = 0" как последнюю в HB или всё остальное под гонкой

```
class Box<T> private T
box;
synchronized void set(T val)
if (box == null) box = val;
// Fix me! I am too hot in
profiler! synchronized T
get() return box;
```

class Box<T> private T
box;
synchronized void set(T val)
if (box == null) box = val;
// Fix me! I am too hot in
profiler! synchronized T
get() return box;

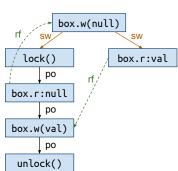


Соптимизируем: уберём synchronized на get

```
class Box<T> private T
box;
synchronized void set(T val)
if (box == null) box = val;
T get() return box;
```

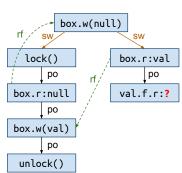
Соптимизируем: уберём synchronized на get

class Box<T> private T
box;
synchronized void set(T val)
if (box == null) box = val;
T get() return box;



Соптимизируем: уберём synchronized на get

class Box<T> private T
box;
synchronized void set(T val)
if (box == null) box = val;
T get() return box;



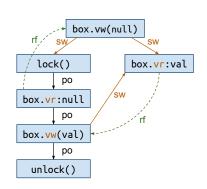
Многие делают так, "это же чтение"!

Исправим: добавим volatile

```
class Box<T> private
volatile T box;
synchronized void set(T val)
if (box == null) box = val;
T get() return box;
```

Исправим: добавим volatile

class Box<T> private
volatile T box;
synchronized void set(T val)
if (box == null) box = val;
T get() return box;



Вернули SW ребро, восстановили НВ

Очень важная мысль

Отношения PO, SW, HB и т.д. не задают реальный порядок выполнения операций, это только модель!

ОоТА: логичные мысли

- Локальные трансформации разрешены, пока не встретили синхронизацию
- Локальные трансформации ничего не «ломают», если программа корректно синхронизирована
- Если «сломали», то была гонка и разработчик сам виноват

ОоТА: реальность

Есть случаи, когда локальные трансформации всё ломают:

int
$$a = 0$$
, $b = 0$;
 $r1 = a$;
 $r2 = b$;
 $r1 = a$;
 $r2 = b$;

ОоТА: реальность

Есть случаи, когда локальные трансформации всё ломают:

int
$$a = 0$$
, $b = 0$;
 $r1 = a$; $r2 = b$;
if $(r1 != 0)$ if $(r2 != 0)$
 $b = 42$; $a = 42$;

Корректно синхронизованна Возможно только (r1, r2) = (0, 0)

ОоТА: оптимизации

Спекулятивная оптимизация: почему бы не записать в b и откатить «если что»?

int
$$a = 0, b = 0$$

```
int r1 = a;
if (r1 != 0)
b = 42;
```

ОоТА: оптимизации

Спекулятивная оптимизация: почему бы не записать в b и откатить «если что»?

int
$$a = 0$$
, $b = 0$
int $r1 = a$;
if $(r1 != 0)$
 $b = 42$;
if $(r1 == 0)$
 $b = 0$;

ОоТА: оптимизации

Спекулятивная оптимизация: почему бы не записать в b и откатить «если что»?

int a = 0. b = 0

int
$$r1 = a$$
;
if $(r1 != 0)$
 $b = 42$;
if $(r1 == 0)$
 $b = 0$;
int $r1 = a$;
 $b = 42$;
int $r1 = a$;
if $(r1 == 0)$
 $b = 0$;

ОоТА: дооптимизировались

Запускаем оптимизированный код:

int
$$a = 0$$
, $b = 0$;
 $b = 42$;
int $r1 = a$;
if $(r1 == 0)$
 $b = 0$;
int $r2 = b$;
if $(r2 == 0)$
 $a = 0$;

ОоТА: дооптимизировались

Запускаем оптимизированный код:

int
$$a = 0$$
, $b = 0$;
 $b = 42$;
int $r1 = a$;
if $(r1 == 0)$
 $b = 0$;
int $r2 = b$;
if $(r2 == 0)$
 $a = 0$;

Теперь можем получить (r1, r2) = (1, 1)

OoTA: causality

ЈММ вкратце

Out-of-Thin-Air значения запрещены

- прочитали значение ⇒ кто-то его до нас записал
- самая сложная часть спецификация: нужно понять, что такое это «до нас»
- JMM определяет специальный процесс валидации исполнений через «commit»-ы действий

OoTA: commit semantics

17.4.8 Executions and Causality Requirements

We use f_d to denote the function given by restricting the domain of f to d. For all x in d, $f_d(x) = f(x)$, and for all x not in d, $f_d(x)$ is undefined.

We use $p|_d$ to represent the restriction of the partial order p to the elements in d. For all x, y in d, p(x, y) if and only if $p|_d(x, y)$. If either x or y are not in d, then it is not the case that $p|_d(x, y)$.

A well-formed execution $E = \langle P, A, po, so, W, V, sw, hb \rangle$ is validated by committing actions from A. If all of the actions in A can be committed, then the execution satisfies the causality requirements of the Java programming language memory model.

17.4 Memory Model

THREADS AND LOCKS

Starting with the empty set as C_0 , we perform a sequence of steps where we take actions from the set of actions A and add them to a set of committed actions C_l to get a new set of committed actions C_{l+1} . To demonstrate that this is reasonable, for each C_l we need to demonstrate an execution E containing C_l that meets certain conditions.

Formally, an execution E satisfies the causality requirements of the Java programming language memory model if and only if there exist:

- Sets of actions C₀, C₁, ... such that:
- C₀ is the empty set
- Ci is a proper subset of Ci+1
- A = ∪ (Co, C1, ...)

If A is finite, then the sequence C_0 , C_1 , ... will be finite, ending in a set $C_n = A$. If A is infinite, then the sequence C_0 , C_1 , ... may be infinite, and it must be the case that the union of all elements of this infinite sequence is equal to A.

Well-formed executions E₁, ..., where E_i = < P, A_i, po_i, so_i, W_i, V_i, sw_i, hb_i >.

Given these sets of actions C_0 ,... and executions E_1 ,..., every action in C_i must be one of the actions in E_i , All actions in C_i must share the same relative happensbefore order and synchronization order in both E_i and E. Formally:

- Ce is a subset of Ai
- 2. $hb_i|_{C_i} = hb|_{C_i}$
- 3. $so_i|_{C_i} = so|_{C_i}$

The values written by the writes in C_l must be the same in both E_l and E. Only the reads in C_{l-l} need to see the same writes in E_l as in E. Formally:

- $4. \quad V_i|_{C_i} = V|_{C_i}$
- 5. $W_i|_{C_{i,j}} = W|_{C_{i,j}}$

All reads in E_l that are not in $C_{l,l}$ must see writes that happen-before them. Each read r in $C_l \cdot C_{l,l}$ must see writes in $C_{l,l}$ in both E_l and E, but may see a different write in E_l from the one it sees in E. Formally:

- For any read r in A_i C_{i-1}, we have hb_i(W_i(r), r)
- 7. For any read r in $(C_i C_{i-1})$, we have $W_i(r)$ in C_{i-1} and W(r) in C_{i-1}

656

THREADS AND LOCKS

Memory Model

Given a set of sufficient synchronizes-with edges for E_i , if there is a release-acquire pair that happens-before (§17.4.5) an action you are committing, then that pair must be present in all E_j , where $j \ge i$. Formally:

- Let ssw_i be the sw_i edges that are also in the transitive reduction of hb_i but not in po. We call ssw_i the sufficient synchronizes-with edges for E_i. If ssw_i(x, y) and hb_i(y, z) and z in C_i, then sw_i(x, y) for all j \(\tilde{z} \) i.
 - If an action y is committed, all external actions that happen-before y are also committed.
- If v is in C_i, x is an external action and hb_i(x, v), then x in C_i.

Finals

```
Что напечатает этот код?
        class A {
          int f;
          A() \{ f = 42; \}
        A = null;
a = \text{new A()}; if (a != \text{null}) print(a . f)
```

```
Что напечатает этот код?
        class A {
          int f:
         A() \{ f = 42; \}
        A = null;
a = \text{new A()}; if (a != \text{null}) print(a.f)
```

<ничего>, 0, 42 или бросит NullPointerException

Исправим, чтобы не было NPE

```
class A {
          int f:
          A() \{ f = 42; \}
        A = null:
a = new A(); if (ta != null) print(ta.f)
                    A ta = a;
```

Исправим, чтобы не было NPE

```
class A {
            int f:
           A() \{ f = 42; \}
          A = null;
a = \text{new A()}; A = a; if (ta != null) print(ta.f)
```

<ничего>, 0 или 42

Хотелось бы только <ничего> или 42

```
class A {
          ????? int f;
          A() \{ f = 42; \}
        A = null;
                   A ta = a;
a = new A(); if (ta != null) print(ta.f)
```

Хотелось бы иметь объекты, которые можно безопасно публиковать через гонки...

Final семантика "на пальцах"

• Пометим поле как **final**, чтобы «зафиксировать» значение

Final семантика "на пальцах"

- Пометим поле как **final**, чтобы «зафиксировать» значение
- В конце конструктора происходит freeze action
- Freeze action «замораживает» поля

Final семантика "на пальцах"

- Пометим поле как **final**, чтобы «зафиксировать» значение
- В конце конструктора происходит freeze action
- Freeze action «замораживает» поля
- Поток прочитал ссылку на объект ⇒ увидит «замороженные» значения
- Поток прочитал ссылку на другой объект из final поля ⇒ увидит состояние настолько же свежее, как и на время freeze action-а

```
А что получим теперь?
       class A {
         final int f:
         A() \{ f = 42; \}
        A = null;
                  A ta = a;
a = new A(); if (ta != null) print(ta.f)
```

```
А что получим теперь?
       class A {
         final int f:
         A() \{ f = 42; \}
        A = null;
                   A ta = a;
a = \text{new A}(); if (\text{ta != null})
                   print(ta.f)
```

Finals: проблема

Всё хорошо пока мы публикуем ссылку на объект **после** freeze action-a.

А что будет, если опубликовать до?

```
class A {
    final int x;
    A() { x = 42; }
}
A a = null, b = null;
```

```
A a1 = <new>
a1.x = 42
a = a1; // a = this </br>
cfreeze a1.x>
b = a1;
A a3 = a;
r3 = a.x;
r2 = a2.x;
A a4 = b;
r4 = a.x;
```

Finals: проблема

Всё хорошо пока мы публикуем ссылку на объект **после** freeze action-a.

А что будет, если опубликовать до?

```
class A {
    final int x;
    A() { x = 42; }
    }
    A a = null, b = null;

A a1 = <new>
    a1.x = 42
    a = a1; // a = this < freeze a1.x>
    b = a1;

A a2 = b;
    r2 = a2.x;
    A a4 = b;
    r4 = a.x;
```

Материал для чтения

- JLS Chapter 17. Threads and Locks
 - https://docs.oracle.com/javase/specs/jls/se7/html/ jls-17.html
- The Java memory model
 - http://dl.acm.org/citation.cfm?id=1040336
- Java Memory Model Pragmatics by Alexey Shipilev
 - https://shipilev.net/blog/2014/jmm-pragmatics/

Вопросы?