

A type system for deadlock freedom in the linear π -calculus

Un système de types pour prévenir les
interblocages dans le π -calcul linéaire

Luca Padovani – Département d'Informatique – Turin

Processus communicants

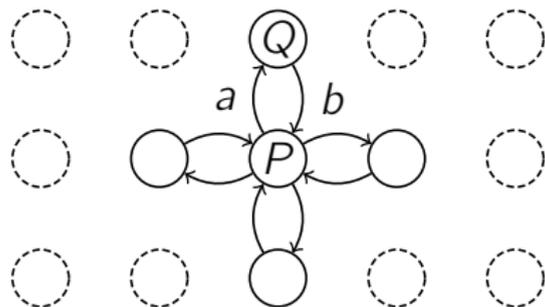
Propriétés

- absence d'erreurs de communication
- **absence d'interblocages**
- vivacité

Méthode

- système de types

Exemple



```
while true do
  send( $a$ ,  $state$ )
   $state' := receive(b)$ 
   $state := update(state, state')$ 
```

Difficile à traiter par les systèmes de types actuels

- itération
- reseaux cyclique
- plusieurs canaux

Sommaire

- ① Le π -calcul linéaire
- ② Prévention des interblocages
- ③ Autres propriétés et problèmes
- ④ Conclusion

Sommaire

- ① Le π -calcul linéaire
- ② Prévention des interblocages
- ③ Autres propriétés et problèmes
- ④ Conclusion

Qu'est-ce que c'est le π -calcul linéaire ?

$$id \equiv \lambda x.x$$

$$*id?(x, c).c!\langle x \rangle$$

- Kobayashi, Pierce, Turner, **Linearity and the pi-calculus**, TOPLAS 1999

Qu'est-ce que c'est le π -calcul linéaire ?

$$id \equiv \lambda x.x$$

canal illimité

$$*id?(x, c).c!\langle x \rangle$$

canal linéaire

- Kobayashi, Pierce, Turner, **Linearity and the pi-calculus**, TOPLAS 1999

Pour quoi le π -calcul linéaire ?

“communications on linear channels [...] account for up to 50% of communications in a typical program”

Kobayashi, Pierce, Turner 1999

Pour quoi le π -calcul linéaire ?

“communications on linear channels [...] account for up to 50% of communications in a typical program”

Kobayashi, Pierce, Turner 1999

Canaux “linéarisés” vs canaux linéaires

$a!\langle 3 \rangle . a!\langle 4 \rangle \dots$

$(\nu b)a!\langle 3, b \rangle . (\nu c)b!\langle 4, c \rangle \dots$

- Kobayashi, **Type systems for concurrent programs**, 2002
- Dardha, Giachino, Sangiorgi, **Session types revisited**, 2012

Formulation du problème

Théorème (Kobayashi, Pierce, Turner, 1999)

Dans un processus bien typé, chaque canal linéaire est utilisé pour une communication **au plus une fois**

Formulation du problème

Théorème (Kobayashi, Pierce, Turner, 1999)

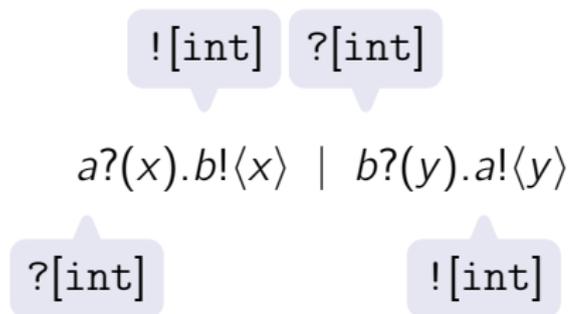
Dans un processus bien typé, chaque canal linéaire est utilisé pour une communication **au plus une fois**

$$a?(x).b!\langle x \rangle \mid b?(y).a!\langle y \rangle$$

Formulation du problème

Théorème (Kobayashi, Pierce, Turner, 1999)

Dans un processus bien typé, chaque canal linéaire est utilisé pour une communication **au plus une fois**



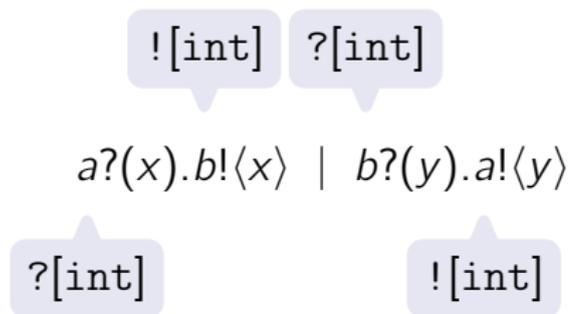
😊 le processus est bien typé (a et b sont linéaires)

😞 aucune communication possible

Formulation du problème

Théorème (Kobayashi, Pierce, Turner, 1999)

Dans un processus bien typé, chaque canal linéaire est utilisé pour une communication ~~au plus une fois~~ **exactement une fois**



- 😊 le processus est bien typé (a et b sont linéaires)
- 😞 aucune communication possible

Sommaire

- ① Le π -calcul linéaire
- ② Prévention des interblocages
- ③ Autres propriétés et problèmes
- ④ Conclusion

Stratégie

- ① associer à chaque canal un **numéro**
⇒ le numéro fait partie du type du canal
- ② vérifier que les canaux soient utilisés en ordre
⇒ selon le numéro associé

$$a ?(x).b !\langle x \rangle \mid b ?(y).a !\langle y \rangle$$

Stratégie

- ① associer à chaque canal un **numéro**
⇒ le numéro fait partie du type du canal
- ② vérifier que les canaux soient utilisés en ordre
⇒ selon le numéro associé

$$a^m?(x).b^n!\langle x \rangle \mid b^n?(y).a^m!\langle y \rangle$$

Stratégie

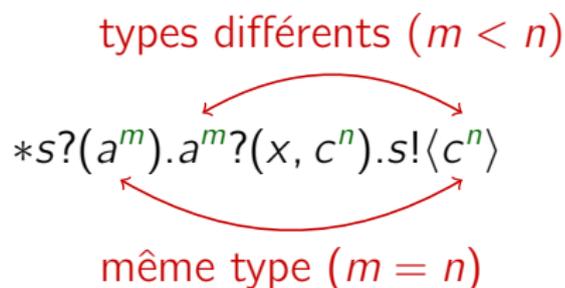
- ① associer à chaque canal un **numéro**
⇒ le numéro fait partie du type du canal
- ② vérifier que les canaux soient utilisés en ordre
⇒ selon le numéro associé

$$a^m?(x).b^n!\langle x \rangle \mid b^n?(y).a^m!\langle y \rangle$$

La plupart des processus récursifs sont mal typés

$*s?(a^m).a^m?(x, c^n).s!\langle c^n \rangle$

La plupart des processus récurrents sont mal typés



Renoncer à la linearité

$\mu\alpha.[int].\alpha$

$*s?(a).a?(x).s!\langle a \rangle$

$\mu\alpha.[int].\alpha$

Usages

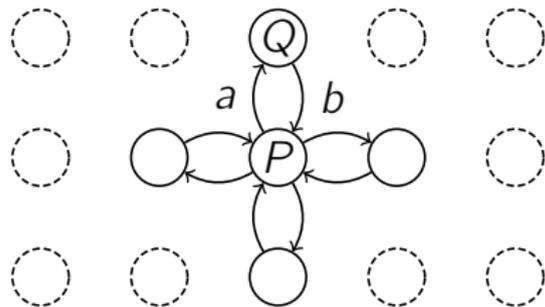
- Kobayashi, *Information & Computation*, 2002
- Kobayashi, *Acta Informatica*, 2005
- Kobayashi, CONCUR 2006

Types de session

- Dezani *et al.* CONCUR 2008 + MSCS (à paraître)
- Padovani, PLACES 2013
- Vasconcelos et Vieira, COORDINATION 2013
- ...

Renoncer à la linearité

- 😊 processus récursifs bien typés...
- 😞 ...s'ils utilisent seulement **un** canal



```
while  
  send  
  state' := receive(b)  
  state := update(state, state')
```

Mal typé!

Tous les processus récursifs qui utilisent deux (ou plus) canaux différents sont **mal typés**

Typage avec polymorphisme

$a?(b^7).b?(x).c^8!\langle x \rangle$ $a?(b^7, c^8).b?(x).c!\langle x \rangle$

Typage avec polymorphisme

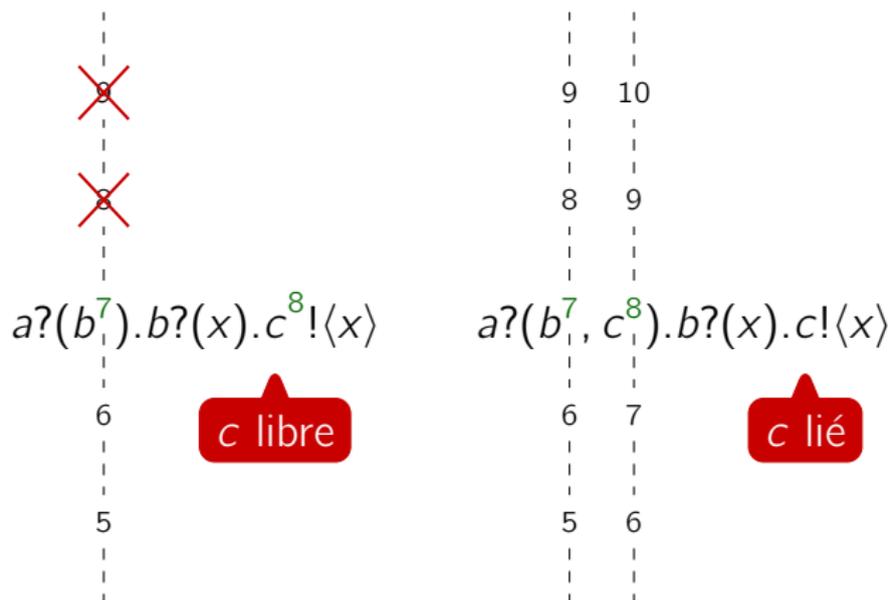
$a?(b^7).b?(x).c^8!\langle x \rangle$

c libre

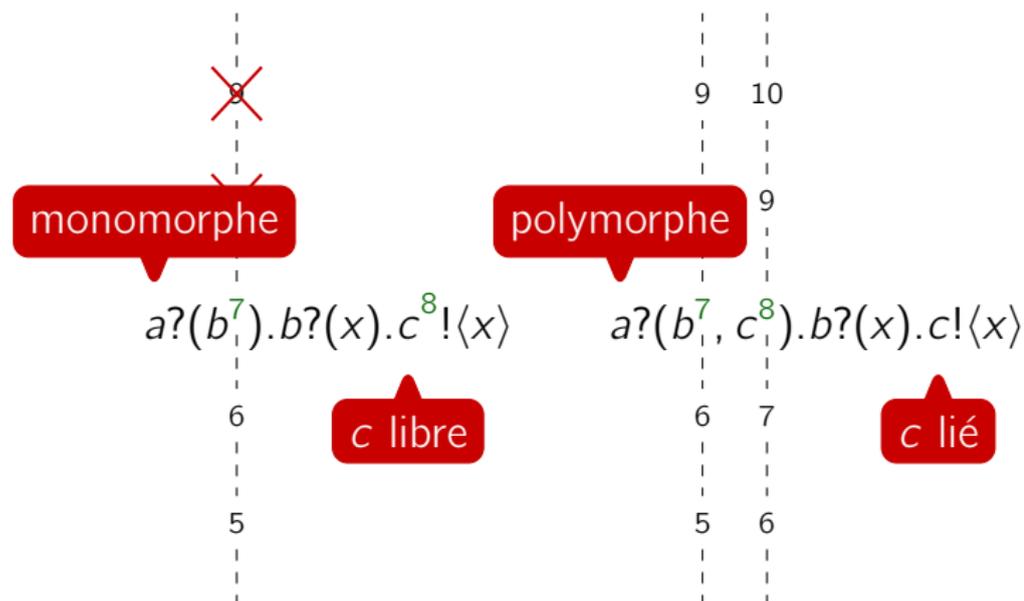
$a?(b^7, c^8).b?(x).c!\langle x \rangle$

c lié

Typage avec polymorphisme



Typage avec polymorphisme



Quand est-ce qu'un canal est polymorphe ?

Il faut regarder la continuation après la réception sur le canal

$a?(x).P$

Quand est-ce qu'un canal est polymorphe ?

Il faut regarder la continuation après la réception sur le canal

$a?(x).P$ quelque canal linéaire libre $\Rightarrow a$ monomorphe

Quand est-ce qu'un canal est polymorphe ?

Il faut regarder la continuation après la réception sur le canal

$a?(x).P$ aucun canal linéaire libre $\Rightarrow a$ polymorphe

Quand est-ce qu'un canal est polymorphe ?

Il faut regarder la continuation après la réception sur le canal

$a?(x).P$ aucun canal linéaire libre $\Rightarrow a$ polymorphe

Typage du π -calcul linéaire (Kobayashi, Pierce, Sangiorgi, 1999)

$$\frac{\vdash P \quad \text{aucun canal linéaire libre en } P}{\vdash *a?(x).P}$$

Quand est-ce qu'un canal est polymorphe ?

Il faut regarder la continuation après la réception sur le canal

$a?(x).P$ aucun canal linéaire libre $\Rightarrow a$ polymorphe

Typage du π -calcul linéaire (Kobayashi, Pierce, Sangiorgi, 1999)

$$\frac{\vdash P \quad \text{aucun canal linéaire libre en } P}{\vdash *a?(x).P}$$

Conclusion

Tous les canaux utilisés par processus repliqués sont polymorphes

Le récepteur récursif

types différents ($m < n$)


 $*s?(a^m).a^m?(x, c).s!\langle c^n \rangle$

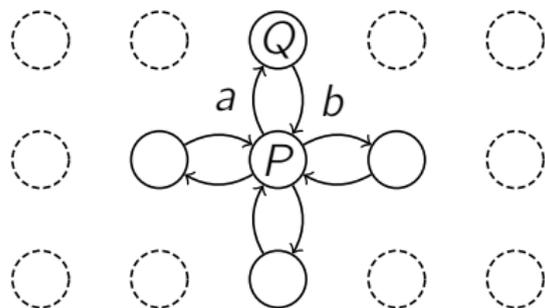
Le récepteur récursif

types différents ($m < n$)

$*s?(a^m).a^m?(x, c).s!\langle c^n \rangle$

s polymorphe

Exemple



```
while  
  send  
  state' := receive(b)  
  state := update(state, state')
```



Les résultats

Théorème (preservation du typage)

Si P est bien typé et $P \rightarrow Q$, alors Q est bien typé aussi

Théorème (absence d'interblocages)

Si P est bien typé et $P \nrightarrow$, alors P n'a pas des canaux linéaires

Sommaire

- ① Le π -calcul linéaire
- ② Prévention des interblocages
- ③ Autres propriétés et problèmes
- ④ Conclusion

Expressivité

☹ Problème ouvert

- caractérisation des processus bien typés

De l'absence d'interblocages à la vivacité

Théorème (absence d'interblocages)

Si P est bien typé et $P \rightarrow^*$, alors P n'a pas des canaux linéaires

De l'absence d'interblocages à la vivacité

Théorème (absence d'interblocages)

Si P est bien typé et $P \rightarrow^*$, alors P n'a pas des canaux linéaires

Il faut renforcer le système de types

- assurer l'**arrêt** du processus
Kobayashi, Sangiorgi, TOPLAS 2010
- limiter la **mobilité** des canaux
Kobayashi, *Information & Computation* 2002
Padovani, CSL-LICS 2014 (à paraître)

De l'absence d'interblocages à la vivacité

Théorème (absence d'interblocages)

Si P est bien typé et $P \not\rightarrow$, alors P n'a pas des canaux linéaires

Il faut renforcer le système de types

- assurer l'**arrêt** du processus
Kobayashi, Sangiorgi, TOPLAS 2010
- limiter la **mobilité** des canaux
Kobayashi, *Information & Computation* 2002
Padovani, CSL-LICS 2014 (à paraître)

Théorème (vivacité)

Si P est bien typé et il a une émission/réception en attente sur un canal linéaire, alors **tôt ou tard** cette opération se termine

☹ Les types sont très détaillés

$$\begin{aligned} & *bob?(x^0, y^2). \\ & (\nu a^3 b^5)(x^0?(\bar{x}^1).(\bar{x}^1!\langle a^3 \rangle \mid y^2?(\bar{y}^3).(\bar{y}^3!\langle b^5 \rangle \mid bob!\langle a^3, b^5 \rangle))) \end{aligned}$$

☺ Il y a un algorithme d'inférence

- ① les numéros deviennent des variables entières
- ② les regles de typage produisent des contraintes linéaires
- ③ si les contraintes ont une solution, le processus est bien typé

Sommaire

- ① Le π -calcul linéaire
- ② Prévention des interblocages
- ③ Autres propriétés et problèmes
- ④ Conclusion

En conclusion

Systeme de types

- pour prevenir interblocages
- dans processus communicants
- sur canaux lineaires

Comparison avec les systemes de types actuels

- plus simple
- plus expressif

Bibliographie

- Padovani, **Deadlock and lock freedom in the linear π -calculus**, CSL-LICS 2014 (à paraître)

`http://www.di.unito.it/~padovani`