De l'appel à l'événement

Romain De Groote

24 septembre 2026

Résumés pas à pas du tutoriel SIN.04028 « From Calling to Eventing », de l'appel de méthode direct à une architecture événementielle sur MQTT. Process Control, donné par Reto Konig, Université de Fribourg, semestre d'automne 2026.

Table des matières

À propos de ces notes **4**
Comment lire les figures 4
Construire ce livre 4

1 Étape 0 — De quoi parle le tutoriel **5**
1.1 Les trois questions 5

2 Partie I — Commencer par ce que l'on connaît déjà **6**
2.1 Étape 1 — Au plus simple : appeler, point 6
2.2 Étape 2 — Trois capacités égoïstes 7
2.3 Étape 3 — Donner une boîte aux lettres à chaque capacité 7
2.4 Étapes 4–6 — Les trois capacités deviennent égoïstes 7
2.5 Étape 7 — Entre le médiateur 8
2.6 Étape 8 — Redemander : qui connaît qui ? 9
2.7 Étape 9 — Pourquoi des threads virtuels ? 10
2.8 Étape 10 — Garder les services égoïstes 10
2.9 Ce que la partie I a déplacé 10

3 Partie II — Franchir la frontière de processus **11**
3.1 Étape 11 — Séparer les composants 11
3.2 Étapes 12–13 — Un répertoire devient une boîte aux lettres 11
3.3 Étape 14 — Le premier problème de système distribué : la publication 12
3.4 Étape 15 — Observer une boîte avec `WatchService` 12
3.5 Étapes 16–17 — Services et médiateur deviennent des processus 12
3.6 Étape 18 — Exécuter la version entièrement externe, en local 13
3.7 Ce que la partie II a déplacé 14

À propos de ces notes

Ces notes résument le tutoriel « **SIN.04028 — From Calling to Eventing** », parcouru étape par étape. Le tutoriel lui-même se trouve à côté de ce livre, dans `SIN.04028-From-Calling-to-Eventing/README.md`, et fait partie du cours *Process Control* donné par Reto Konig à l'Université de Fribourg (semestre d'automne 2026).

Le programme construit ne change jamais : vous tapez une ligne, elle revient décalée de 13 lettres.

`keyboard` → `ROT13` → `console`

Ce qui change, c'est tout ce qui l'entoure. Le tutoriel reconstruit le même système encore et encore en posant trois questions, dans cet ordre :

> **Qui connaît qui ?**
>
> **Qui possède quoi ?**
>
> **Qui décide comment le système est câblé ?**

Un résumé est ajouté ici chaque fois qu'une étape est terminée : le livre grandit donc au rythme du travail. Chaque résumé dit ce que l'étape a fait, ce qui a été observé à l'exécution, et ce qui a bougé sur le plan architectural — en général une connaissance qui a changé de mains.

Comment lire les figures

Chaque figure existe une fois comme dessin et trois fois comme langue. Dans la version web, une figure qui porte un flux de messages possède une petite barre de lecture : **Lancer** fait parcourir toute la chaîne à un message, **Un saut** avance d'une seule étape, et **Réinitialiser** remet tout à zéro. Les boîtes s'allument au passage du message : on voit ainsi quel composant attend et lequel travaille.

Dans le PDF, et dans un navigateur sans JavaScript, la même image est là — simplement immobile. Rien dans ces notes ne dépend de l'animation.

Construire ce livre

Les trois livres proviennent d'une source unique :

```
./render-all.sh             # figures, puis html + pdf pour en, fr, de
./render-all.sh --serve     # …puis sert _book/ sur http://localhost:8000
```

`_book/` contient le livre anglais, `_book/fr/` le français et `_book/de/` l'allemand ; le menu de langue dans la barre latérale passe de l'un à l'autre et retient le choix. Un simple `quarto render` ne construit que l'anglais et vide `_book/`, ce qui supprime les deux autres — utilisez donc le script.

1 Étape 0 — De quoi parle le tutoriel

L'étape 0 ne contient aucun code. Elle énonce le sujet : non pas ROT13, mais l'architecture autour de lui. La fonctionnalité reste presque inchangée pendant 81 étapes, et c'est précisément ce qui rend visibles les changements alentour.

Deux règles sont posées ici et valent pour tout le tutoriel :

Ne rencontrer une solution qu'après avoir vécu le problème qu'elle résout.

C'est pourquoi le tutoriel ne commence ni par MQTT, ni par les abonnements dynamiques. Il construit d'abord un système aux médiateurs délibérément maladroits, le met en service, et demande seulement ensuite s'ils ont mérité leur place.

La seconde règle concerne le vocabulaire : *Intent*, *Status/State* et *Event* ne sont nommés qu'après avoir été utilisés. Ils apparaissent vers l'étape 42, pas avant.

L'itinéraire prévu, dès l'étape 0 :

```
direct method calls → egoistic services → mediators → separate processes
→ filesystem as transport → Syncthing → "why all these mediators?" → rewind
→ services subscribe themselves → dynamic wiring → across processes
→ across Syncthing → when a mediator IS useful → MQTT
```

1.1 Les trois questions

La formulation des trois questions compte, et il est facile de la remplacer par une version plus faible :

Ce que demande le tutoriel	Une version plus faible
Qui **connaît** qui ?	qui *communique* avec qui
Qui **possède** quoi ?	quelles *données* détient chaque partie
Qui **décide** du câblage ?	quelle partie *relie* le tout

« Connaître » n'est pas « communiquer » : deux composants peuvent échanger des messages toute la journée sans que l'un nomme l'autre. « Décider du câblage » n'est pas « relier » : la partie qui transmet les messages n'est pas forcément celle qui a choisi la route. Les deux distinctions deviennent concrètes plus tard — la première dès l'étape 1, la seconde dans la partie III.

2 Partie I — Commencer par ce que l'on connaît déjà

Les étapes 1 à 10 restent dans une seule JVM. Le système est construit trois fois : en appels directs, en trois capacités qui refusent de se connaître, puis en ces mêmes capacités reliées par des médiateurs. Rien n'est encore distribué, et c'est bien l'idée : la seule chose qui change est qui connaît qui.

2.1 Étape 1 — Au plus simple : appeler, point

`ProceduralRot13.java` est le système entier dans un seul fichier source compact : une boucle qui lit une ligne, et une instruction qui affiche le texte transformé.

```
void main() {
    while (true) {
        var text = IO.readln();

        if (text == null)
            return;

        IO.println(rot13(text));
    }
}
```

`IO.readln()` occupe sa propre ligne, mais `rot13(text)` n'est pas une étape distincte : il est appelé *dans* l'argument de `IO.println`. Ni `rot13` ni `IO.println` ne sait quoi que ce soit de l'autre. Celui qui connaît les deux, c'est `main()`, qui les nomme et fixe leur ordre.

Ce que `main()` sait de `rot13` : qu'il existe, comment l'invoquer (un simple nom, tous deux vivent dans la même classe générée implicitement), quel argument il prend, ce qu'il retourne, qu'il est disponible *à l'instant*, et que l'exécution continue après son retour. Il ne sait pas comment `rot13` est implémenté — c'est la seule chose qu'il peut ignorer.

La garantie de disponibilité mérite d'être nommée, car elle disparaîtra plus tard : `main()` et `rot13` sont deux méthodes d'une classe déjà chargée, appelées sur le même fil, dans le même processus. Rien n'a besoin d'être démarré d'abord, aucun message ne voyage, aucun auditeur n'a besoin d'être abonné.

Observé : taper une ligne l'affiche transformée ; `Ctrl+D` termine le programme sans rien afficher, car `IO.readln()` retourne `null` et `main()` retourne.



Figure 2.1: La version procédurale. Le câblage est écrit dans le code : `main()` nomme les trois parties et fixe leur ordre.

2.2 Étape 2 — Trois capacités égoïstes

Un composant **égoïste** dit : je sais ce que je peux faire, quelles données j'accepte et quelles données je produis — et je préfère ne pas connaître le processus métier qui m'entoure. Concrètement, `ConsoleIn` ne doit pas contenir `rot13(...)`, et `ROT13` ne doit pas contenir `consoleOut(...)`.

Supprimer ces appels crée aussitôt un problème, que le tutoriel formule en question : si personne ne connaît personne, **qui fait de cela un système ?** Notez ce que la question ne dit pas : la connaissance n'a pas disparu, elle doit aller ailleurs. Il manque deux liaisons, pas une — `ConsoleIn` ↔ `ROT13` et `ROT13` ↔ `ConsoleOut`.

2.3 Étape 3 — Donner une boîte aux lettres à chaque capacité

Le plus petit mécanisme pour les liaisons manquantes : un message et une file nommée.

```
record Message(String type, String value) {}

Map<String, BlockingQueue<Message>> mailboxes = new ConcurrentHashMap<>();

BlockingQueue<Message> mailbox(String name) {
    return mailboxes.computeIfAbsent(name, _ -> new LinkedBlockingQueue<>());
}
```

Le tutoriel insiste pour appeler cela des **boîtes aux lettres** (*mailboxes*) et non des sujets (*topics*), et il en donne la raison : si deux lecteurs appellent `take()` sur la même boîte, ils sont en concurrence — chaque message va à *un seul* d'entre eux et n'est pas copié aux deux. Un *topic*, en Publish/Subscribe, remettrait à chaque abonné sa propre copie. Un lecteur par message suffit pour l'instant, et la limitation est conservée volontairement : c'est elle qui rendra visible plus tard ce que Publish/Subscribe apporte réellement.

2.4 Étapes 4–6 — Les trois capacités deviennent égoïstes

Chaque capacité ne touche plus que ses propres noms de boîtes :

Capacité	lit	écrit
ConsoleIn	le clavier	`consoleIn.outbox`
ROT13	`rot13.inbox`	`rot13.outbox`
ConsoleOut	`consoleOut.inbox`	la console

Aucune capacité ne contient le nom d'une autre. Le résumé du tutoriel lui-même : « trois capacités bien isolées. Et elles ne font absolument rien ensemble. » Rien ne déplace un message de `consoleIn.outbox` vers `rot13.inbox`, ni de `rot13.outbox` vers `consoleOut.inbox`.

2.5 Étape 7 — Entre le médiateur

La colle la plus simple possible : une boucle qui retire d'une boîte et dépose dans une autre, sans rien savoir de ce qui la traverse.

```
void mediate(String from, String to) {
    while (true)
        mailbox(to).put(mailbox(from).take());
}
```

`main()` démarre cinq threads virtuels : les trois capacités, plus deux médiateurs dont les routes sont passées en arguments — `consoleIn.outbox` → `rot13.inbox` et `rot13.outbox` → `consoleOut.inbox`.

Observé : `Hello World` en entrée, `Uryyb Jbeyq` en sortie, exactement comme à l'étape 1. Mais `Ctrl+D` ne termine plus le programme. Le thread de ConsoleIn *retourne* (il ne boucle pas), et les quatre autres threads restent bloqués dans `take()` sur des boîtes vides, sans consommer de CPU. Ce qui maintient réellement le processus en vie, c'est la dernière ligne de `main()`, `Thread.currentThread().join()` : le thread principal s'attend lui-même, ce qui ne peut jamais aboutir. Les threads virtuels sont des threads *daemon* : ces quatre threads en attente n'auraient donc pas maintenu la JVM en vie à eux seuls.

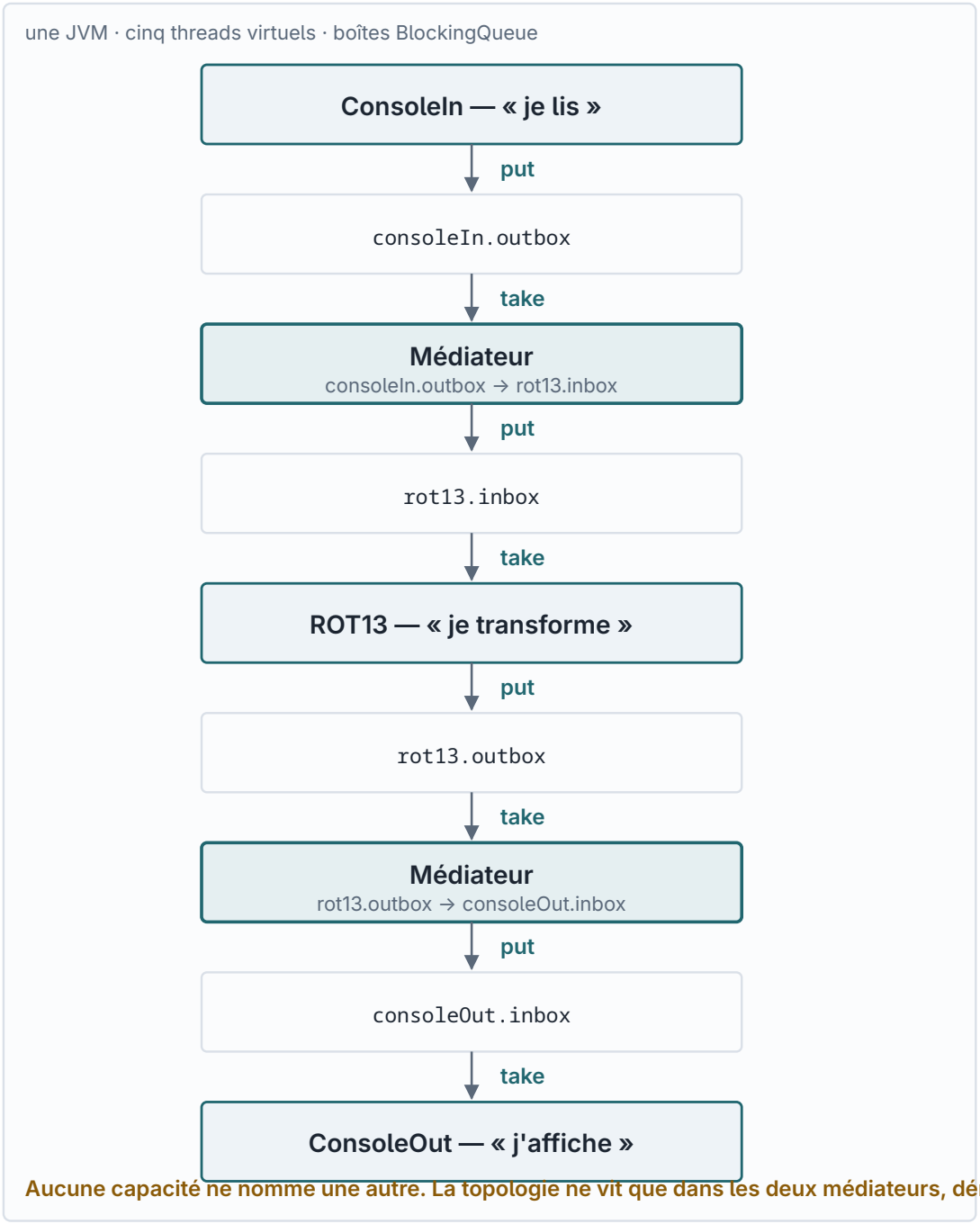


Figure 2.2: La version médiatisée dans une seule JVM. Dans la version web, **Lancer** fait parcourir à un message les huit sauts.

2.6 Étape 8 — Redemander : qui connaît qui ?

ConsoleIn connaît-il ROT13 ? Non. ROT13 connaît-il ConsoleIn ou ConsoleOut ? Non. La topologie a-t-elle disparu ? Non — elle se trouve dans les deux appels `mediate(...)` à l'intérieur de `main()`.

C'est le premier résultat majeur du tutoriel :

> **Le découplage ne fait souvent pas disparaître la connaissance. Il la déplace là où elle appartient.**

La capacité « ROT13 transforme du texte » appartient à ROT13. La topologie `ConsoleIn` → `ROT13` → `ConsoleOut` appartient à la composition du système. Ce qui a changé depuis l'étape 1, ce n'est pas que le câblage a quitté `main()` — il y est toujours — mais qu'il n'est plus écrit *à l'intérieur* d'une capacité. C'est désormais une donnée : deux paires de noms de boîtes. Recâbler touche ces deux lignes et aucune capacité.

2.7 Étape 9 — Pourquoi des threads virtuels ?

Cinq boucles attendent désormais indéfiniment : le clavier, `rot13.inbox`, `consoleOut.inbox` et les sources des deux médiateurs. Les threads virtuels sont simplement le moyen Java peu coûteux de faire attendre cinq choses à la fois dans une seule JVM.

C'est une commodité d'implémentation, pas une architecture. L'architecture — qui connaît qui, et où vit le câblage — réside dans les noms de boîtes, pas dans les threads. La preuve que donne le tutoriel : la même architecture tournera en processus séparés à l'étape 11, sans aucun thread partagé entre les parties.

2.8 Étape 10 — Garder les services égoïstes

Le raccourci évident : le premier médiateur ne fait que recopier les messages tels quels, alors pourquoi ne pas le supprimer et laisser ROT13 faire `take()` directement sur `consoleIn.outbox` ?

Parce que ROT13 contiendrait alors le nom `consoleIn.outbox`, c'est-à-dire qu'il saurait que ConsoleIn existe et où il publie. La topologie entrerait *dans* ROT13, et ROT13 cesserait d'être une capacité égoïste. Le test qui rend cela concret : supposons que l'entrée vienne d'une nouvelle capacité `FileIn` publiant dans `fileIn.outbox`.

	avec le médiateur	avec le raccourci
ce qui change	un argument du médiateur	`runRot13` lui-même
qui est touché	aucune capacité	ROT13, dont le travail n'a pas changé

Le tutoriel est honnête sur le prix : ce design « peut sembler indirect — voire un peu bizarre », et il promet une autre manière de garder les services égoïstes *sans* médiateur sur le chemin de chaque message.

2.9 Ce que la partie I a déplacé

étape	où vit la topologie	qui peut recâbler
étape 1	dans le code de la capacité (`IO.println(rot13(text))`)	celui qui édite ce code
étapes 7–8	dans `main()`, en paires de noms de boîtes	celui qui édite `main()`

Fonctionnalité : inchangée. Lignes de code : davantage. Parties qui se connaissent : aucune. C'est le compromis que le reste du tutoriel continue de mettre à l'épreuve.

3 Partie II — Franchir la frontière de processus

Les étapes 11 à 18 reprennent l'architecture de la partie I et la répartissent sur cinq processus du système d'exploitation, sur un seul ordinateur. Les capacités gardent leurs noms de boîtes ; seul le transport en dessous change, des objets Java vers des fichiers dans des répertoires. Le premier problème réellement distribué apparaît ici, et il n'a rien à voir avec ROT13.

3.1 Étape 11 — Séparer les composants

Trois processus ne peuvent pas partager une `BlockingQueue` : chaque commande `java` démarre sa propre JVM avec sa propre mémoire, la carte `mailboxes` existerait donc en trois exemplaires et chacun ne verrait que ses propres messages. Il faut un transport externe.

TCP conviendrait, MQTT conviendrait. Le tutoriel choisit délibérément l'option la plus primitive, le **système de fichiers**, avec une raison en une ligne : *parce qu'on peut le voir*. Les messages deviennent des fichiers que l'on peut lister avec `ls` et lire avec `cat` pendant que le système tourne. Primitif ne veut pas dire inférieur : la partie VIII revient sur ce que le système de fichiers fait vraiment bien et vraiment mal.

3.2 Étapes 12–13 — Un répertoire devient une boîte aux lettres

La correspondance tient en une ligne :

```
directory = mailbox        file = message
publish   = create file    receive = watch directory
```

```
messageBoard/
├── consoleIn/outbox/
├── rot13/inbox/
├── rot13/outbox/
└── consoleOut/inbox/
```

Le record `Message` gagne un horodatage optionnel, et le format de fichier reste deux lignes plus une troisième facultative :

```
TEXT
Hello World
TIMESTAMP: 2026-09-22T10:42:12.123Z
```

Un message écrit à la main peut omettre l'horodatage. Le marqueur `TIMESTAMP:` empêche qu'une ligne de contenu ressemblant à une date soit prise pour une métadonnée ; dans ce format minuscule, une dernière ligne commençant par `TIMESTAMP:` est réservée.

Jackson pourrait être introduit ici et ne l'est volontairement pas. L'intérêt d'un format ridiculement simple, c'est que presque rien ne cache l'architecture — le message entier est lisible dans n'importe quel éditeur de texte, ce qui maintient l'attention sur qui parle à qui.

3.3 Étape 14 — Le premier problème de système distribué : la publication

Un lecteur qui surveille un répertoire peut découvrir un fichier *avant que l'écrivain ait fini de l'écrire*. D'où un protocole de publication :

1. créer un fichier temporaire privé ;
2. écrire le message complet ;
3. le fermer ;
4. le renommer atomiquement vers son nom final `.msg` ;
5. les consommateurs ne réagissent qu'aux fichiers finaux.

```
Files.writeString(temporary, content);
Files.move(temporary, published, StandardCopyOption.ATOMIC_MOVE);
```

Les deux moitiés sont nécessaires. Le renommage est atomique — un lecteur voit soit aucun fichier `.msg`, soit le fichier complet — mais il ne protège rien si les lecteurs ramassent aussi les `.tmp`. `.tmp` et `.msg` restent dans le même répertoire, pour que le déplacement ne traverse pas de système de fichiers, où l'atomicité serait perdue.

> **Écrire et publier ne sont pas la même opération.**

3.4 Étape 15 — Observer une boîte avec `WatchService`

L'observateur de système de fichiers de Java fournit la moitié consommateur : enregistrer un répertoire pour `ENTRY_CREATE`, se bloquer dans `watcher.take()`, et ignorer tout nom de fichier qui ne finit pas par `.msg`.

Cela donne aussi un outil d'injection très rudimentaire. Avec `ActuatorService` lancé comme consommateur :

```
printf 'TEXT\nHello from a file' > messageBoard/consoleOut/inbox/manual.tmp
mv messageBoard/consoleOut/inbox/manual.tmp messageBoard/consoleOut/inbox/manual.msg
```

Observé : rien ne se passe à l'apparition du fichier `.tmp` ; la ligne est affichée à l'instant où le renommage crée le nom `.msg`. Les deux formats acceptés fonctionnent, avec et sans horodatage final.

La leçon architecturale est celle que le tutoriel formule comme `producer` → `filesystem` → `consumer` : le consommateur n'a pas pu distinguer un humain tapant `mv` d'un véritable service. Il connaît sa propre boîte d'entrée, pas qui y écrit. L'égoïsme a survécu à la frontière de processus.

3.5 Étapes 16–17 — Services et médiateur deviennent des processus

Les trois capacités deviennent trois programmes, et le médiateur un quatrième type de programme :

programme	joue	lit	écrit
`SensorService.java`	ConsoleIn	le clavier	`consoleIn/outbox`
`ProcessorService.java`	ROT13	`rot13/inbox`	`rot13/outbox`
`ActuatorService.java`	ConsoleOut	`consoleOut/inbox`	la console

programme	joue	lit	écrit
`Mediator.java <from> <to>`	la colle	`<from>`	`<to>`

Le médiateur est générique : sa route n'est pas compilée en dur, elle arrive en deux arguments de démarrage. Mais le tutoriel signale une asymétrie à garder en tête : les trois capacités reçoivent leur **travail** sous forme de messages dans une boîte, tandis que le médiateur reçoit sa **route** comme configuration de démarrage, et il n'a ni nom ni boîte de contrôle propre où quelqu'un pourrait écrire.

Conséquence pratique : les arguments sont lus une seule fois, donc changer la route d'un médiateur en cours d'exécution exige de l'arrêter et de le relancer. Un fichier de configuration ne changerait rien — il est lui aussi lu au démarrage. Le tutoriel laisse volontairement ce point ouvert jusqu'à ce que le coût des médiateurs distribués ait été ressenti.

3.6 Étape 18 — Exécuter la version entièrement externe, en local

Cinq terminaux, cinq processus, un seul système de fichiers local entre eux :

```
java SensorService.java                                  # terminal 1
java Mediator.java consoleIn/outbox rot13/inbox          # terminal 2
java ProcessorService.java                               # terminal 3
java Mediator.java rot13/outbox consoleOut/inbox         # terminal 4
java ActuatorService.java                                # terminal 5
```

Observé : `Hello World` tapé dans le terminal 1 est apparu comme `Uryyb Jbeyq` dans le terminal 5. Les trois terminaux du milieu n'ont rien affiché de nouveau — chaque médiateur affiche une ligne « Mediating: … » au démarrage, et `ProcessorService` n'affiche rien du tout. Ensuite, chacun des quatre répertoires de boîtes contenait un fichier `.msg` : la même ligne, recopiée le long de la chaîne.

Comptons : **cinq processus** pour ce que l'étape 1 faisait en une instruction. La consigne du tutoriel à ce stade n'est pas d'optimiser : « We are not done making it painful. »

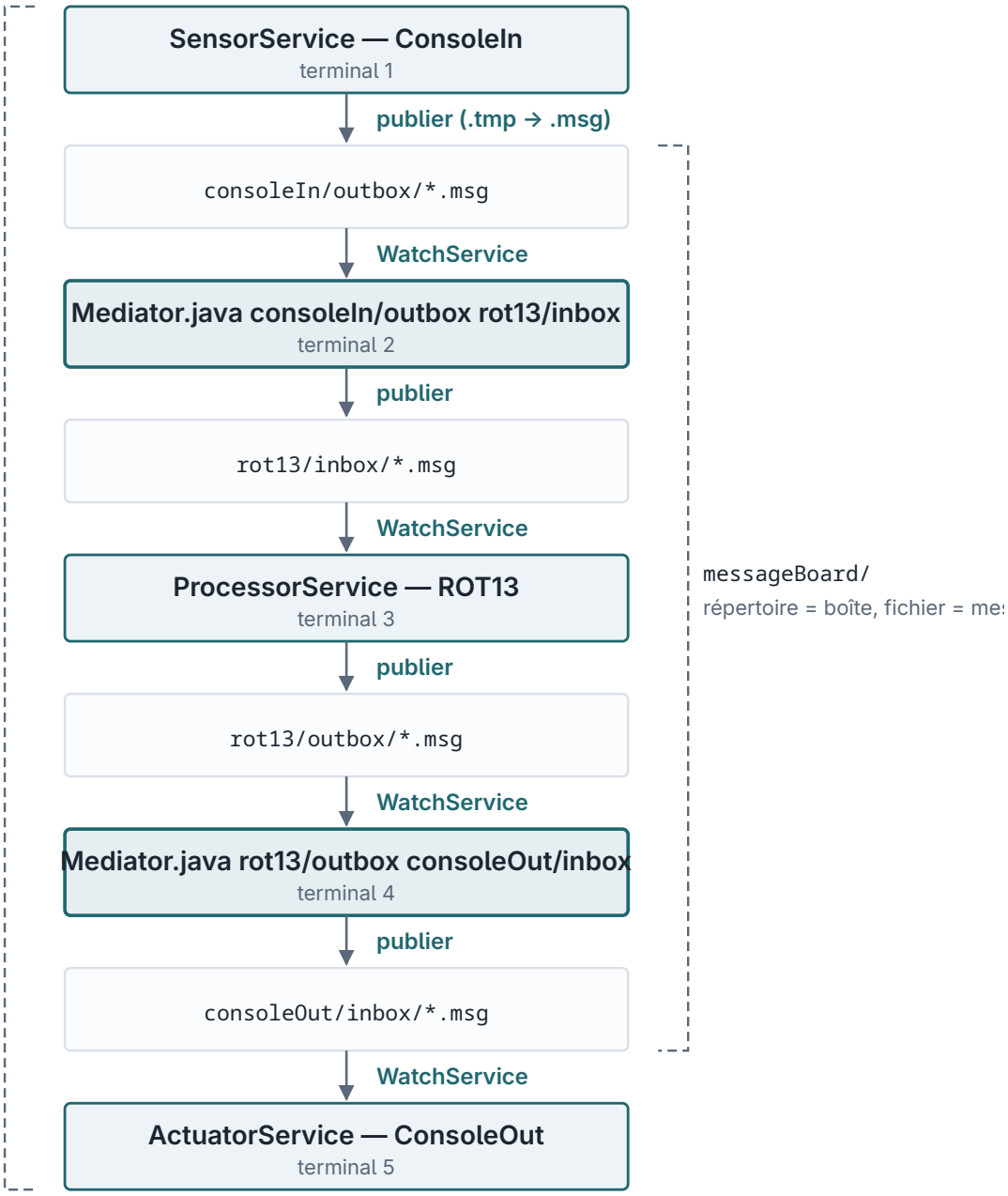


Figure 3.1: Les cinq processus et les quatre répertoires de boîtes. Dans la version web, **Lancer** suit une ligne de texte du clavier à la console.

3.7 Ce que la partie II a déplacé

étape	où vit la topologie	qui peut recâbler
étape 1	dans le code de la capacité	celui qui édite ce code
étapes 7–8	dans `main()`, en noms de boîtes	celui qui édite `main()`

étape	où vit la topologie	qui peut recâbler
étape 18	dans les deux lignes de commande `Mediator.java <from> <to>`	celui qui lance les processus

La topologie a maintenant quitté le code source : aucun fichier `.java` ne contient la route. Elle vit dans ce que l'opérateur a tapé, ce qui fait d'une personne l'orchestrateur actuel. Ce que la version à cinq processus apporte est réel — le câblage peut changer sans toucher aucun programme — et ce qu'elle coûte l'est tout autant : cinq processus, quatre copies de chaque message, et un programme qui ne s'arrête plus quand on appuie sur `Ctrl+D`.