### 分布式系统的定义

- 分布式系统是由一组进程或节点组成的系统,这些进程或节点相互协作,以实现某些共同的目标。
- 进程/节点可以是核心、处理器、物理或虚拟机、集群等。

# 分布式系统的特点

- 1. **进程没有系统的全局视图**:在协同工作的过程中,尽管各个环节都在为共同目标努力,但单个进程可能 无法完全掌握整个系统的状态。
- 2. 故障和异步性:特别是当故障和异步性结合时,它们常常影响问题的可解决性。
- 3. 并发:分布式系统中的并发是一个主要挑战。

### 分布式系统中的进程崩溃

- 进程可能因各种原因崩溃,如忽略消息发送/接收、恶意或任意故障(拜占庭式故障)等。
- **通信异步**处理: 网络故障(如交换机故障)可能导致消息丢失或延迟,不同的处理速度也引入了异步性。
- 故障检测的不可靠性: 依赖时间假设来检测进程故障是不可靠的。

## 安全性与活性

- 安全性 (Safety) : 指明不应发生任何坏事的属性。
- 活性 (Liveness): 指明应该发生好事的属性。
- 例子:安全性是"不说谎",而活性是"说话"。结合起来就是"(总是)说实话"。
- 有用的分布式服务应该同时提供活性和安全性。

#### 解决方案和正确性

- 提出解决方案并根据规范证明其正确性。
- 注意到"正确性可能是理论上的,但错误会产生实际影响"。
- 分析复杂性: 考虑时间复杂性 (影响延迟) 和消息复杂性 (影响吞吐量)。
- 编码方式: 使用伪代码, 没有特定的编程语言。

# 关于共识的定理

- 如果底层通信信道容易出现任意消息丢失,则无法解决两个进程之间的共同决策问题。
- 这涉及到一个基于矛盾证明的理论,表明如果存在消息丢失,那么无法保证两个进程间的有效通信和共识。

#### A1和A2执行消息交换的连续阶段

矛盾证明

假设算法A使用最少的通信相位

当A终止时(即{yes, yes}),存在发送消息的最后阶段,例如由A1向A2发送的消息m

A1执行的最后一个语句不能取决于A2是否接收到m(因为m可能丢失)

类似地,A2执行的最后一个语句不能依赖于m

m是无用的,可以移除

存在通信相位较少的A