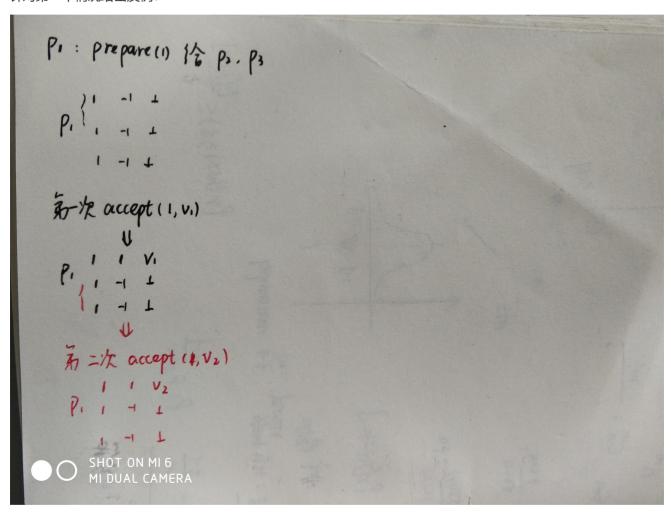
Accept动作限制条件

• 只有允许进行accept的条件 (quorun)

Accept动作会直接更新状态,只有只一个条件会导致很多问题出现:

- 1. 参与者进行了两次accept(b, v), v值不同。
- 2. 参与者进行accept之前make promise(编号更大)。

针对第一个情况给出反例:



为了限制这一情况的发生,我添加了maxVBal#b的条件。

maxVBal # b

添加了这个条件,限制了上述同一轮投票两次Accept动作的发生,但是如果当程序执行到maxVBal > b的这种状态下,Accept动作能否进行(按理来说不可以),放松一点,即如果程序执行到maxBal > b的这种状态下,Accept动作能否进行(Paxos不允许,因为Accept动作会更新接受过的提议值,此时maxBal > b,不会接受该提议)。

即分析当maxBal > b的时候能不能进行Accept(b, v)动作:

- o 不可以: 和Paxos算法相同,但是相对Paxos来说,就少了P2a(b, v)的发生,这是因为Accept动作相当于 Paxos的P2a(b, v)+一次P2b(b, v)。
- o 可以:似乎符合伪代码,会不会产生问题。

原TPaxos算法没有给出这种情况的应对策略,伪代码里面似乎也没有对这种情况进行限制,不过我找到了一个反例:)

综上,需要限制maxVbal的同时限制maxBal:

 $maxBal < b \land maxVBal < b$

Refinement角度

根据TPaxos ⇒ EagerVoting的refinement mapping:

 $maxBal \leftarrow states[p]p].maxBal$

并且TPaxos执行的Accept(p, b, v)动作对应的应该是EagerVoting中的VoteFor(a, b, v)动作:

Accept(p, b, v)应该满足VoteFor的动作,先分析第一条,即转换成states[p]p].maxBal \leq b,当p能进行b轮的 accept阶段意味着该轮的prepare阶段已经进行过了,即states[p]p].maxBal \geq b,所以states[p]p].maxBal = b。

对于第二条而言,我们需要在Accept中限制b轮的Accept动作不能发生第二次,可以添加条件states[p]p].maxVBal # b 即 states[p]p].maxVBal < b(根据上面maxBal分析得出)。

添加了这两个条件后,严格限制了Accept动作的执行时间,当且仅当b对应的参与者通过了prepare请求并且它**没有对更高的编号make promise**。Accept阶段相当于Paxos中的P2a+一个P2b,相对于Paxos的p2a阶段由于p2b加了限制。