## Accept动作分析

根据TPaxos ⇒ EagerVoting的refinement mapping:

maxBal ← 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:

```
\begin{aligned} &VoteFor(a,\,b,\,v) \; \stackrel{\triangle}{=} \\ & \land \; \; maxBal[a] \leq b \; \; \text{keep promise} \\ & \land \; \; \forall \, vt \in votes[a] : vt[1] \neq b \\ & \land \; \; \forall \, c \in Acceptor \setminus \{a\} : \\ & \; \; \forall \, vt \in votes[c] : (vt[1] = b) \Rightarrow (vt[2] = v) \\ & \land \; \; \exists \, Q \in Quorum : ShowsSafeAt(Q,\,b,\,v) \; \; \text{safe to vote} \\ & \land \; \; votes' = [votes \; \text{EXCEPT} \; ![a] = votes[a] \cup \{\langle b,\,v\rangle\}] \; \text{vote} \end{aligned}
```

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,是不是可以添加条件 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。

对于原TPaxos算法而言,文字描述的是经过 $Tissue(m_i)$ 后等到了多数派的认可后可以进 $Tissue(P_i)$ ,如果这两个动作之间发生了 $Tissue(P_i)$ 的。能不能进 $Tissue(P_i)$ 的。