



- 1 分布式系统概述
- **2** ZooKeeper简介
- **3** ZooKeeper原理
- 4 ZooKeeper应用场景



- > 概念
 - 将硬件或软件组件(服务)分布在不同的网络计算机上
 - 通过消息传递进行通信和协调
- ▶ 特点
 - 分布性
 - 对等性
 - 平等: 无主从之分
 - 独立: 拥有自己的CPU和内存, 独立处理数据
 - 并发性
 - 外部: 承载多个客户端的并发访问
 - 内部: 作业 (Job) 被分解成多个任务 (Task) , 并发运行在不同的节点上
 - 故障独立性
 - 部分节点出现故障不影响整个系统的正常使用



1.1 什么是分布式系统

- ▶ 典型问题
 - 通信异常
 - 网络分区 (脑裂)
 - 系统分裂为两个甚至多个局部小集群 (分区)
 - 各分区独立运行,同时提供服务,从而导致混乱
 - 节点故障
 - 宕机或僵死
 - 三态
 - 成功、失败和超时



- ➤ C (Consistency, 一致性)
 - •含义:同一时刻,数据在不同节点的多个副本是否具有完全相同的值
 - 类型
 - 强一致性: 数据更新完成后, 同一时刻, 不同的读操作都能获得最新的值
 - 弱一致性: 数据更新完成后,同一时刻,不同的读操作不一定都能获得最新的值,也无法保证多长时间之后可以获得最新的值
- ➤ A (Availability, 可用性)
 - •含义:对于每一次请求,系统是否都能在有限(指定)的时间内做出响应
- ➤ P (Partition Tolerance, 分区容错性)
 - •含义: 当发生网络分区时, 系统仍能对外提供满足一致性C和可用性A的服务



➤ CAP定理

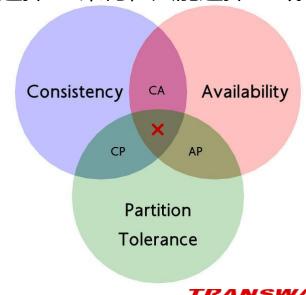
• 表述:分布式系统在同一时间片段内,不可能同时满足一致性C、可用性A和分区容错性P, 最多只能满足其中的两项

理解

- "满足"意味着100%,满足C → 满足强一致性,满足A → 满足绝对可用性
- 对分布式系统而言,网络分区无法避免,满足P是前提条件,所以不可能选择CA架构,只能选择CP或

AP架构

- ✓ 例如:发生网络分区时,某个节点正在进行写操作
 - (1) 如果为了保证C,必须禁止其他节点的读写操作,那就与A冲突了
 - (2) 如果为了保证A, 其他节点正常读写, 那就与C冲突了
- 选择CP或AP架构, 关键在业务场景
 - ✓ 例如:对于必须确保强一致性的银行业务,只能选择CP



- ➤ BA (Basically Availability, 基本可用性)
 - 当系统发生故障时,在确保核心功能和指标有效的提前下,允许损失部分可用性,包括响应时间上的损失、非核心功能上的损失等
- ➤ S (Soft State, 软状态)
 - 允许数据存在中间状态(暂时未更新), 且该状态不会影响整体可用性
 - 允许不同节点上的数据副本的同步过程存在一定延时
- ➤ EC (Eventually Consistency, 最终—致性)
 - 分布在不同节点上的数据副本,在经过一定时间的同步后,最终达到一致状态
 - 例如: Zookeeper、HDFS QJM写事务的过半策略
 - 弱一致性的升级版

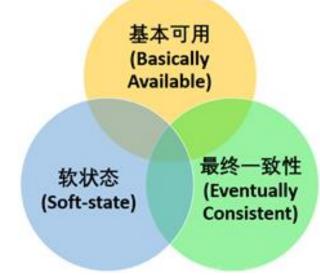


▶ BASE理论

• 表述:分布式系统在满足分区容错性P的同时,允许数据软状态S的存在,并实现基本可用性 BA和最终一致性EC

理解

- 在满足P的前提下,对CAP中的强一致性A和绝对可用性C进行适度妥协
 - $\checkmark A \rightarrow BA, C \rightarrow EC$
 - ✓ 通过容忍部分数据的暂时不一致(软状态),即牺牲数据的强一致性(确保最终一致性),以确保系统的核心功能和指标有效(基本可用)
- CAP定理的延伸, CAP的C+P / A+P → BASE的EC+BA+P
- 对大规模互联网系统分布式实践的总结





- ➤ Google Chubby的开源实现,由Hadoop子项目发展而来
- ▶ 高可用、高容错和高性能的分布式协调系统
- ▶ 将复杂易错的分布式一致性服务封装起来,形成高效可靠的原语集,并提供简单易用的访问接口
- ▶ 为大型分布式系统提供关键、共性、高效和可靠的协调服务
 - 数据发布订阅
 - 分布式锁
 - 统一命名
 - 配置管理
 - •集群管理(Master选举、节点上下线动态监测)
- > 大数据开源技术体系的基础组件, 无可替代
 - 开源免费、简单易用、高可用、高容错、高性能
 - •被HDFS、YARN、Kafka和HBase等技术高度依赖



2.2 基本特性

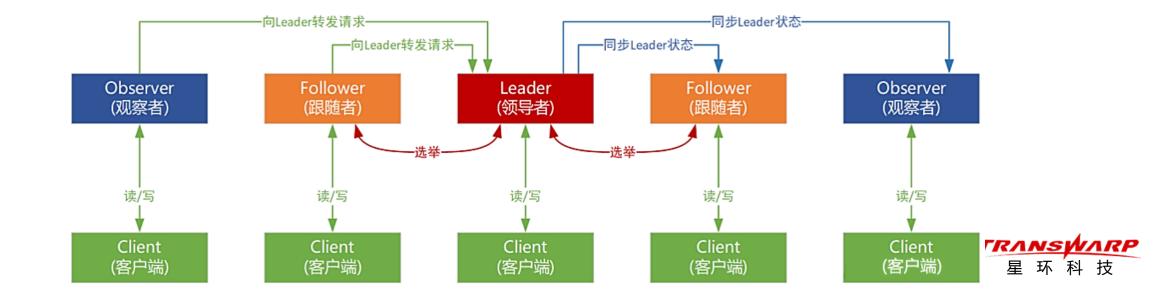
- ▶最终一致性
 - 保证数据在各节点的副本最终能够达到一致状态,这是ZK最重要的功能
- > 有限实时性
 - •不能保证一定能读到最新数据,要想实时获取最新数据,应先调用sync()进行强制同步
- ▶ 原子性
 - 集群所有服务器或者都成功执行了某一事务,或者都没有,不存在第三种情况
- ▶ 顺序性
 - 从同一客户端发起的事务请求, 最终会严格按照其发起顺序应用到ZK中
- ▶ 可靠性
 - 服务端一旦成功执行了事务,则该事务所引起的数据变更会被一直保留
- ▶单一视图
 - 无论客户端连接到哪一台服务器, 所看到的数据模型都是一致的





3.1 系统架构:设计思想

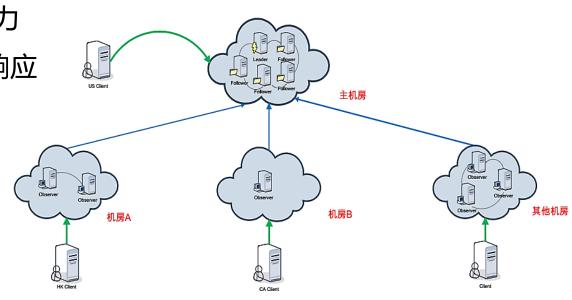
- ➤ 系统架构图 (Master/Slave)
 - 四种角色: Leader、Follower、Observer和Client
 - Leader和Follwer遵循 "Quorum仲裁机制 (过半策略)",参与事务处理和Leader选举的投票
 - 若Leader+Follwer的数量为m,则Quorum = m/2 + 1,只有投票数 ≥ Quorum,事务和选举才判定成功
 - Leader + Follwer的数量最好是奇数(2n+1),在不影响事务处理的前提下,最多可容忍n台宕机
 - 例如:对于节点数为5和6的两个集群,①二者都最多容忍2台宕机,所以容灾能力相同;②前者的Quorum数为3,后者为4,前者更小,事务处理和选举的效率更高



角色		职责
Leader(领导者 / Master / 集群中唯一		接收Follower和Observer转发的写请求事务的发起和决议更新系统状态
Leaner(学习者 / Slave)	Follower (跟随者)	处理客户端读请求,将写请求转发给Leader参与Leader发起的事务处理,负责本节点的数据变更和事务提交参与Leader选举同步Leader状态(保持心跳连接)
	Observer (观察者)	处理客户端读请求,将写请求转发给Leader不参与Leader发起的事务处理不参与Leader选举同步Leader状态(保持心跳连接)
Client (客户端)		发起读写请求

3.1 系统架构: 角色分工

- ➤ 为什么要引入Observer (ZK 3.3.0)
 - 在不影响写性能的前提下, 提升读操作的性能和吞吐量
 - Follower数量越多,写操作的性能越差,吞吐量越小
 - Observer不参与事务处理,数量再多也不影响集群的写性能
 - Observer不参与选主和事务处理,即使宕机也不影响集群的可用性
 - 提升集群的可扩展性,以及大规模访问的承载能力
 - 跨中心部署Observer , 为本地读请求提供快速响应
 - Leader和Follower部署在一个中心,很大程度上降 低了网络延时对写性能的影响
 - 由于Observer要转发写请求和同步Leader状态, 所以跨中心部署并不能彻底消除网络延时
 - 例如: 阿里开源的跨机房同步系统Otter



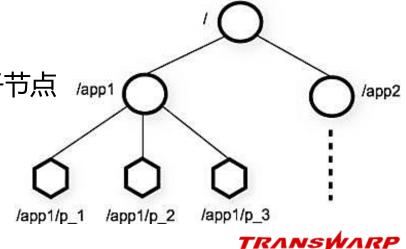


> Znode

- ZK的最小数据单元
- 节点有数据存储功能(非数据库), 大小不能超过1M
- 节点中的数据应尽可能小,数据过大会导致ZK性能明显下降
- · 如果确实要存储较大的数据,可将其放在数据库中,而存储地址放在Znode中
 - 以HBase为例,元数据放在RegionServer中,元数据的寻址入口放在ZK中

> Znode Tree

- Znode通过挂载子节点而形成的一个树状层次化命名空间
- 结构类似于Linux文件系统,但没有目录和文件,只有节点和子节点
- 绝对路径(非相对路径)作为节点名称,用于唯一标识节点
- 根节点为"/",非根节点为不能以"/"结尾



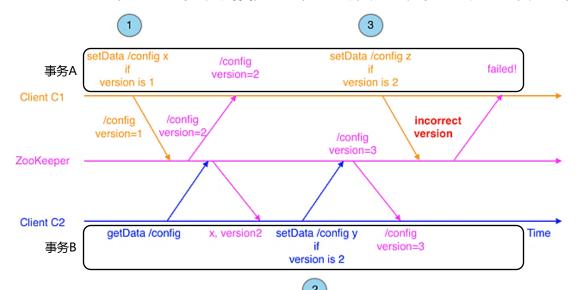
- ➤ 会话 (Session)
 - 客户端为实现Znode读写操作而与ZK服务器建立的TCP长连接,即会话
 - 在SessionTimeout时间内,客户端会通过心跳检测(Ping)或发送读写请求来激活和保持会话,但服务器要是一直未收到客户端消息,就会判定超时并关闭会话
 - 在某一会话中,客户端请求以FIFO方式顺序执行
- ➤ Znode节点类型
 - 持久节点 (PERSISTENT)
 - 节点默认类型, 生命周期不依赖于客户端会话, 只有客户端执行删除操作时, 节点才会消失
 - 可以拥有子节点,也可以是叶节点
 - 临时节点 (EPHEMERAL)
 - 生命周期依赖于客户端会话, 当会话结束时, 节点会自动删除 (也可手动删除)
 - 不能拥有子节点,只能是叶节点



- ➤ Znode节点类型
 - ・顺序节点 (SEQUENTIAL)
 - 带顺序编号的持久或临时节点
 - 创建顺序节点时,在路径后面会自动添加一个10位的节点编号(计数器),如 <path1>000000001, <path2>000000002,,该编号在同一父节点下是唯一的
 - ・持久顺序节点(PERSISTENT_SEQUENTIAL)
 - ・ 临时顺序节点(EPHEMERAL_SEQUENTIAL)
- ➤ Znode版本
 - Znode版本是形如0,1,2,...,N的单调递增数字,不是形如v1.2.1的软件版本
 - dataVersion (数据版本)
 - 当对Znode中的数据进行更新操作时, dataVersion自增1 (即使数据值未发生变化)
 - cVersion (子节点版本)
 - 当Znode的子节点有变化时, cVersion自增1



- ➤ Znode版本
 - aclVersion (ACL版本)
 - 当Znode的ACL (Access Control List, 访问控制列表)发生变更时, aclVersion自增1
 - 利用版本确保分布式事务操作的原子性
 - 悲观锁: 事务A执行期间, 数据全程加锁, 其他事务只能等待; 适用于数据更新并发度较高的场景
 - 乐观锁:事务A提交更新请求前,先检查数据是否被其他事务修改过(通过比较版本进行写入校验),如修改过,则相关事务必须回滚;适用于数据更新并发度不高的场景



```
// 获取当前请求中的version
version = setDataRequest.getVersion();
// 获取当前服务器上该数据的最新Version
int currentVersion = nodeRecord.stat.getVersion();
If (version != -1 && version != currentVersion) {
    throw new KeeperException.BadVersionException(path);
}
version = currentVersion + 1;
```

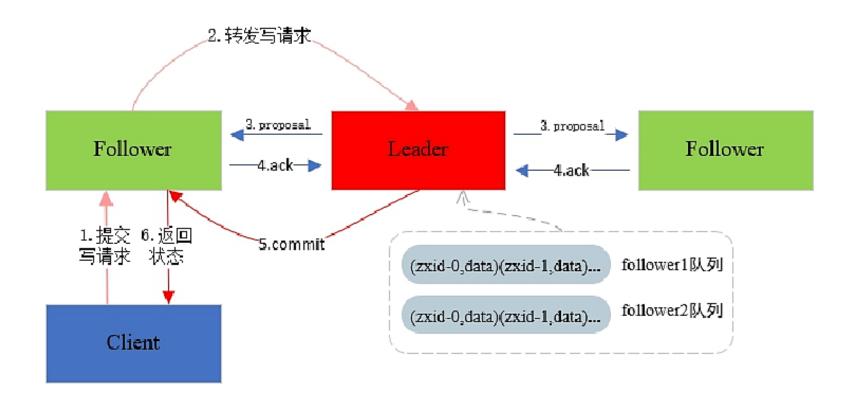
➤ Znode属性

属性	说明
cZxid	Znode创建时的事务ID
cTime	Znode的创建时间
mZxid	Znode最后一次更新的事务ID
mTime	Znode最后一次更新的时间
pZxid	Znode子节点列表最后一次修改时的事务ID
dataVersion	数据版本号
cVersion	子节点版本号
aclVersion	ACL版本号
ephemeralOwner	创建临时节点的会话的SessionID (持久节点的值为0)
dataLength	数据长度
numChildren	子节点个数

3.3 数据读写

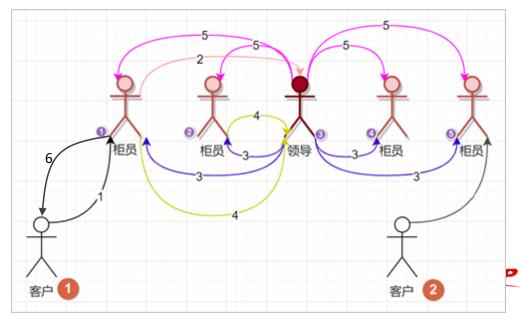
- ➤ ZAB协议
 - Zookeeper Atomic Broadcast, ZK原子广播协议
 - 基于该协议,ZK实现了Master/Slave架构下集群各节点副本数据的最终一致性
 - •包括两种模式:正常运行时的消息广播模式、Leader故障时的崩溃恢复模式

> 数据写入



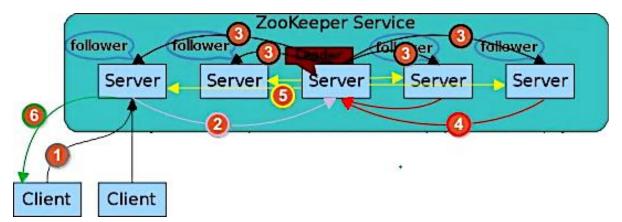


- ▶ 数据写入 举例
 - (1) 客户①找到柜员①,说:昨天少给我存了1000,现在要加回来
 - (2) 柜员①说:对不起先生,我没权决定,请稍等,向领导柜员③汇报一下
 - (3) 柜员③收到消息后,经查账发现是搞错了,但按照规定必须向柜员①②④⑤征求意见 (广播Proposal)
 - (4) 柜员①②反馈同意,柜员④⑤还在忙其他事情,但因为已经过半数的柜员(包括Leader)
 - 同意,所以Leader做出决定同意补钱(事务Commit)
 - (5) 柜员③告知所有下属,登记此事并生效
 - (6) 柜员①答复客户①,给您账号里加了1000



> 数据写入 - 基本步骤

- (1) Follwer接收客户端写请求,并将其转发给Leader
- (2) Leader接收写请求,为其分配一个全局唯一的事务ID, Zxid (64位/单调递增)
- (3) Leader生成一个形如(Zxid, data)的事务提案Proposal(data是事务体),并将其放入各Follower 对应的FIFO队列中(通过TCP协议实现),再按照FIFO策略把Proposal广播出去
 - (4) Follower接收Proposal后,先以事务日志的形式落盘,再向Leader发送ack
- (5) 当Leader接收到超过半数的ack之后(包括Leader自己),会向Follower发送commit命令,要求提交事务,同时自己在本地commit
 - (6) Follower收到commit命令后提交事务,同时向客户端反馈结果





3.3 数据读写

> 数据恢复

- (1) 当Leader无法提供服务时,快速选举出一个新Leader (算法见3.4节)
- 原则:在所有参选Follower中,新Leader拥有Zxid最大的已提交事务
- 确保数据最新: 拥有最新的事务数据
- 确保性能最优: 软硬件条件最好、数据处理能力最强
- (2) Follower与新Leader同步数据
- 原则:对于某个事务,如果至少一个Follwer接收到Proposal并最终执行了commit,那么该事务数据就应该被永久保留
- 例如:如果Leader把某个Proposal广播给所有Follwer之后宕机,数据该怎么处理?

> 数据读取

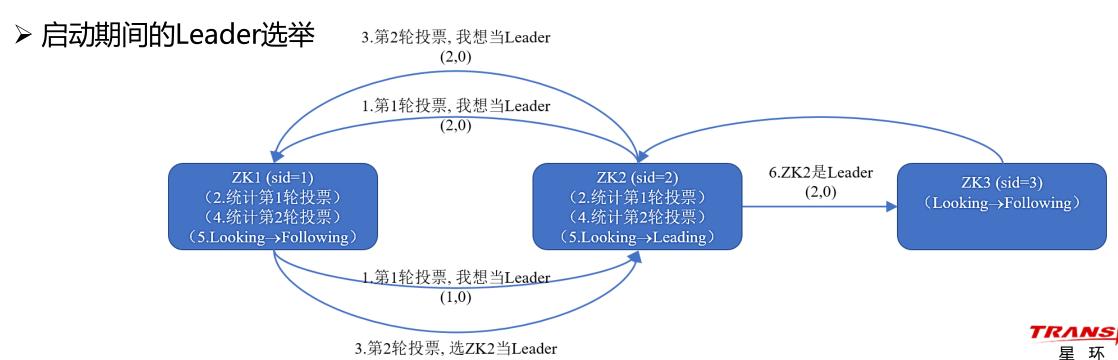
- 客户端直接从Follower或Observer读取数据
- •如果要确保读到最新数据,应该先调用sync()进行强制同步



- ▶ 服务器的四种状态
 - LOOKING: 寻找Leader状态,表示当前集群没有Leader,需要进行选举
 - LEADING: 领导者状态, 当前角色为Leader
 - FOLLOWING: 跟随者状态, Leader选举已完成, 当前角色为Follower

(2,0)

• OBSERVING: 观察者状态, 当前角色为Observer, 不参与选举和写事务

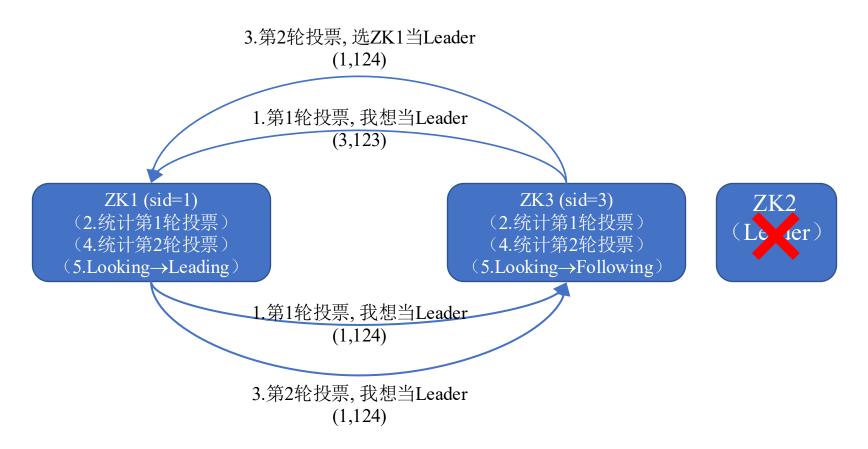


启动期间的 Leader 选举

- ➤ ZK1 启动: 投票给自己 (1,0), 因未达多数派 (集群需要 ≥2), 继续保持 LOOKING。
- ➤ ZK2 启动:
 - ➤ 初始时 ZK1 投 (1,0), ZK2 投 (2,0);
 - ▶ 投票交换后,按规则 (2,0) 优先, ZK1 更新为投 (2,0);
 - ▶ 虽然此时已形成多数派趋势,但需要新一轮确认;
 - ▶ 下一轮投票时,两者一致投 (2,0),多数派确认,ZK2 成为 Leader,ZK1 成为 Follower。
- ➤ ZK3 启动:进入 LOOKING,广播投票;收到 Leader 信息后,确认已有 Leader,切换为 FOLLOWING 并进行数据同步。



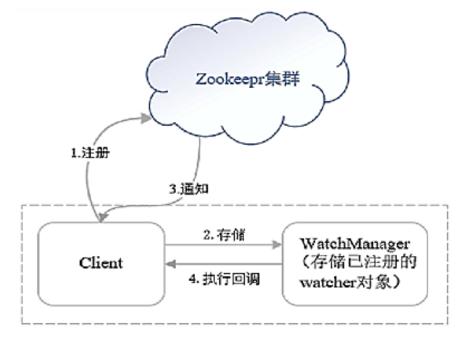
➤ 运行期间的 Leader 选举

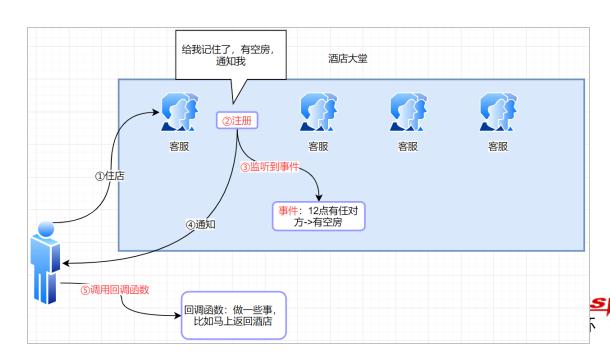




- ▶ 工作机制: 观察者模式在分布式场景下的实现
 - (1) 注册Watcher监听器:客户端向ZK的某个Znode注册一个Watcher监听器
 - (2) 存储Watcher对象: 客户端把Watcher对象存储到本地的WatchManager中
 - (3) 处理Watcher事件: 当服务端的指定事件触发了Watcher, 会向客户端发送事件通知
 - (4) 回调Watcher对象:客户端根据通知状态和事件类型回调WatchManager中的Watcher

对象, 执行相应的业务逻辑





➤ Watcher特性

特性	说明	
一次性	Watcher是一次性的,一旦触发就会被删除,再次使用时需重新注册	
轻量级	WatchEvent是轻量级的通信单元仅包含通知状态、事件类型和节点路径,不包含数据节点变化前后的具体内容	
时效性	Watcher只有在当前Session结束后才会失效如果在Session有效期内快速重连成功,则Watcher依然有效,仍可接收到通知	
顺序回调	Watcher回调是顺序串行的回调逻辑不应太多,以免影响其他Watcher执行只有回调后客户端才能看到最新的数据状态	





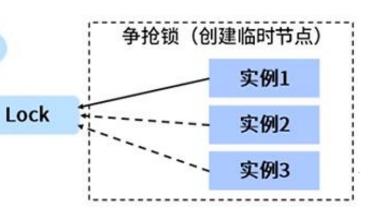
4.1 分布式锁

> 实现方式一

- 依据
 - (1) 多个客户端同时创建同一个Znode节点(节点路径名唯一),只有一个客户端能够成功
 - (2) Watcher机制
- 步骤
- (1) 多个客户端同时在ZK上竞争创建临时节点"/Lock"(简称Lock节点),创建成功的客户端获得锁,并执行事务
 - (2) 其他客户端注册Watcher监听器,监听Lock节点
 - (3)事务完成后,获得锁的客户端会删除Lock节点,释放锁,同时触发Watcher,通知其他客户端

ZooKeeper

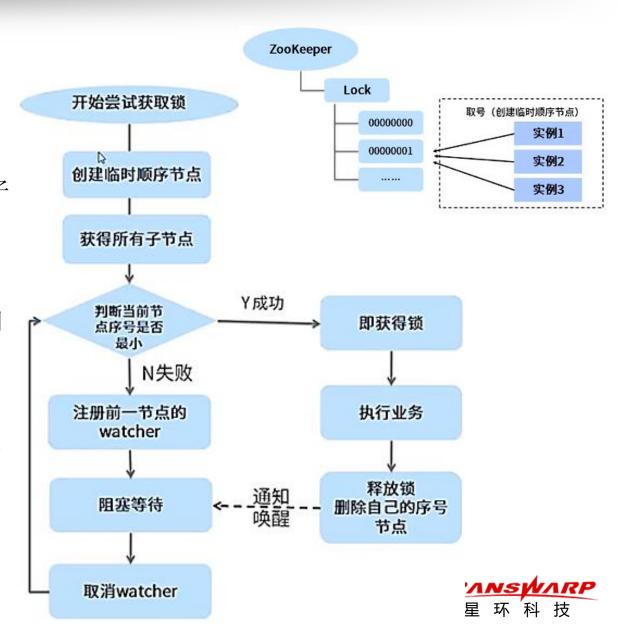
- (4) 其他客户端再次竞争创建Lock节点
- 缺点
 - -产生羊群效应,即当锁被释放后,如果抢占锁资源的竞争客户端太多,势必会影响性能



4.1 分布式锁

> 实现方式二

- 依据: 临时顺序节点 + Watcher机制
- 步骤
 - (1) 客户端在永久节点"/Lock"下创建临时顺序子节点,第一个客户端创建的子节点为"/Lock/Lock-0",第二个为"/Lock/Lock-1",以此类推
 - (2) 客户端获取Lock节点的子节点列表,判断其创建的子节点的序号是否最小,如果是则获得锁,否则就监听序号排在其前一位的子节点
- (3)锁释放后,对应的子节点被删除,该节点序号 后一位的子节点得到通知,重复步骤②直至获得锁

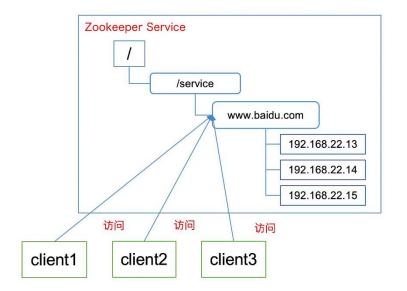


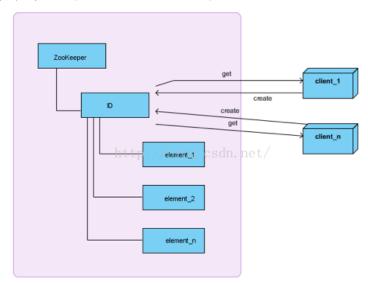
▶服务统一命名

- 类似于JNDI,记录域名与IP之间的对应关系,域名作为访问入口
- 按照Znode Tree层次结构组织服务名称
- 将服务的地址、目录和提供者等信息存入Znode,通过服务名称来获取相关信息

➤ 全局唯一ID

- UUID虽然可以保证分布式环境下的编号唯一,但缺点是无序、存储空间大和查询效率低
- 利用Znode顺序节点,可以实现分布式环境下的编号生成器(ID生成器)

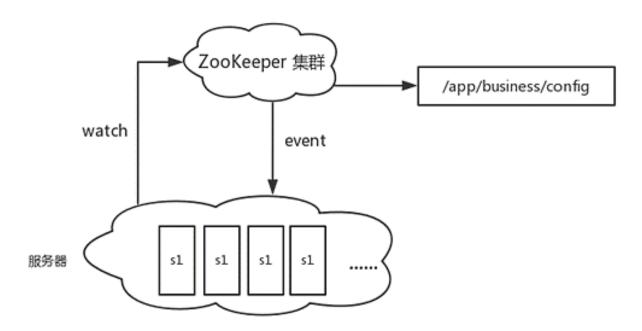






> 分布式环境下的配置信息同步

- 集群中所有节点的配置信息需保持一致
- 配置信息修改后,应快速同步到其他节点上
- ➤ 利用Znode和Watcher实现统一配置管理
 - 将配置信息写入Znode
 - 各节点监听Znode,一旦Znode的数据被修改,将通知各节点进行更新





- > 实时掌握分布式系统中各节点的状态是集群管理的前提和基础
- ➤ 利用Znode和Watcher实现集群管理
 - 将节点的状态信息写入Znode,利用Watcher监听Znode,以获取节点的实时状态变化
 - 节点上下线动态监测
 - 新节点启动后,先在ZK中创建临时顺序Znode,这时会触发父节点上的监听器,并通知集群管理节点 Master有新节点上线
 - 节点发生故障,失去与ZK的心跳连接,它创建的临时顺序Znode被自动删除,这时会触发父节点上的 监听器,并通知Master节点下线
 - Master选举
 - 如果Master节点宕机,失去与ZK的心跳连接,那么它创建的临时Znode被自动删除,这时会触发该节点的Watcher,并通知所有Standby节点去竞争创建临时Znode
 - 成功创建临时Znode的Standby节点成为新的Master
 - 其他Standby节点在该Znode上注册监听器,等待下一次选举





温故知新

- 为什么说BASE理论是CAP定理的延伸?
- · 请简述ZAB协议的基本内容。
- 为什么ZK的Leader和Follower数量最好是奇数,而不是偶数?
- · 为什么要在ZK引入Observer这一角色?
- 请简述ZK数据写入的基本步骤。
- · 请简述ZK运行期间的Leader选举过程。
- 如何利用临时顺序节点实现分布式锁?

