1. Introdução
   1. Tema

Este trabalho aborda um método para a criação de Checkpoints não coordenados em sistemas de simulação computacional distribuída com o intuito de evitar a criação de Checkpoints sem valor. Desta maneira possibilitando que o sistema se recupere de falhas por violação de tempo, tendo checkpoints úteis para realizar a operação de Rollback.

* 1. Contextualização

Simulações computacionais tem o propósito de permitir a representação do comportamento de um sistema com o uso de um modelo de representação. Um modelo incorpora propriedades do sistema que representa, possuindo então a capacidade de “imitar” seu comportamento.

Tendo cada vez mais integração entre áreas de conhecimento distintas, por exemplo aplicações médicas com uso de operações matemáticas, motivou-se os estudos para o uso de modelos heterogêneos de simulação. Modelos heterogêneos permitem que os elementos da simulação diferenciem quanto sua linguagem de programação, sua interface e na maneira em que trocam mensagens [Reynolds 1988].

Com o objetivo de reduzir o tempo da simulação, o modelo da simulação pode ser dividido em elementos distintos que podem ser executados em sistemas computacionais distribuídos [FUJ 1999].

Introdução sobre checkpoints...

Na Simulação computacional, checkpoints são criados para garantir a consistência da simulação naquele instante de tempo e evitar o desperdício de computação caso ocorra falha por violação de tempo, assim ao invés de voltar a computação do início ela é retomada de um último checkpoint consistente.

Segundo [ELN 2002], checkpoints não coordenados permitem a cada processo a máxima autonomia ao decidir quando criar um checkpoint. A maior vantagem deste modelo é que cada processo cria checkpoint quando acha mais conveniente. Porém checkpoints não coordenados possuem desvantagens, uma delas é o efeito dominó, outra desvantagem é a criação de checkpoints inúteis e por fim o problema que pode ser necessário um coletor de lixo para apagar os checkpoints que não serão mais úteis.

Problema...

Este trabalho foi desenvolvido tomando como base a arquitetura de co-simulação heterogênea denominada *Distributed Cosimulation Backbone* [Mello, 2005], ou simplesmente DCB. O DCB foi inspirado na *High Level Architeture* (HLA). A HLA é um padrão IEEE para arquitetura de sistemas de simulação distribuídos [FUJ 2000]. O DCB é distribuído, uma vez que permite que os modelos estejam distribuídos logicamente e fisicamente, é heterogêneo, permitindo que seus elementos sejam desenvolvidos em linguagem de programação ou possuam interfaces diferentes e seus elementos assíncronos seguem a política de checkpoints quanto a recuperação pós falha.

* 1. Objetivos
     1. Geral  
        Desenvolver um mecanismo de identificação de estados seguros para a criação de checkpoints não coordenados no DCB reduzindo a probabilidade de desperdício de processamento com a geração de checkpoints inúteis.
     2. Específicos
* Estudar técnicas de identificação de estados seguros.
* Identificar estratégias de criação de Checkpoints a partir de estados seguros.
* Implementar uma técnica de criação de Checkpoints em base de estados seguros no DCB.
* Verificar a qualidade da técnica por meio de estudos de caso.
  1. Justificativa
  2. Estrutura do Trabalho  
     ...

1. Referencial Teórico
   1. Simulação  
      Basicamente todos os modelos de simulação são a especificação de um sistema físico (ou pelo menos alguns de seus componentes) transformados em estados e eventos. Realizar uma simulação computacional significa ‘imitar’ a ocorrência dos eventos reais a partir de um modelo computacional que o representa. Numa simulação contínua, as mudanças de estado ocorrem continuamente no tempo, enquanto em uma simulação discreta a ocorrência de um evento é instantânea e fixo a um ponto selecionado no tempo [Ferscha 1995]. No presente trabalho sempre que for falado em simulação, estará se referindo à simulação discreta de eventos.
   2. Simulação Distribuída

A simulação distribuída lida com a execução de módulos da simulação em ambientes computacionais distribuídos conectados a uma rede local (LAN) ou uma rede de longa distância (WAN). Em ambos os casos a execução de um único modelo de simulação, provavelmente composto de diversos Processos Lógicos (PL), é distribuída entre os múltiplos computadores [FUJ 1999].

O principal fator que leva as simulações a serem distribuídas em ambientes distintos é que ela pode reduzir o tempo de simulação drasticamente, uma vez que cada Processo Lógico possa cumprir sua função paralelamente aos outros.

A sincronização na simulação distribuída tem como objetivo geral garantir que os eventos disparados pelos Processos Lógicos ocorram em seus devidos tempos de evento de modo ordenado. Cada evento ocorre em um instante de tempo de simulação, o tempo de evento. A ordem de execução de eventos internos de um PL utiliza como referência um tempo local de simulação, ou *Local Virtual Time* LVT. Já a ordem de execução de eventos externos precisa ser controlada por um tempo global reconhecido em todos os PL’s do modelo, chamado de *Global Virtual Time* GVT.

* + 1. Simulação Síncrona

Na simulação síncrona, também chamada de simulação conservadora, elementos não podem retroceder no tempo no caso de alguma falha ou violação, fazendo com que o protocolo que implementa as regras de controle para a troca de mensagens deve garantir uma ordem segura de ocorrência de eventos durante uma simulação [~~Mello 2005~~].

Por exemplo, um PL(A) de simulação com LVT igual a 10 deseja executar um evento interno com tempo do evento igual a 12. Contudo um PL(B) está preparando uma solicitação ao PL(A) para que ele execute um evento no tempo 11. Um algoritmo de sincronização conservadora deve garantir que o PL(A) execute o evento do tempo 12 somente depois que existam garantias que nenhum outro PL irá solicitar ao PL(A) que execute um evento num tempo menor que 12.

Para garantir a ordem de ocorrência dos eventos, na simulação síncrona, o controle geralmente é mantido pelo relógio global (GVT) [FERSCHA 95]. O GVT síncrono é dado pelo maior dentre todos LVT dos PL’s. Como na simulação síncrona os PL’s solicitam a execução de eventos apenas para instante de tempo maiores que o GVT, garante-se que a ordem será garantida.

* + - 1. Lookahead  
         Uma alternativa que visa oferecer mais desempenho à simulação síncrona é a função de Lookahead. Ela permite que cada PL possa predizer quando gerará eventos no futuro, dando assim uma margem para outros processos avançarem sua computação até este intervalo de tempo. O DCB possui um mecanismo de Lookahead estático implementado, onde se estabelece um limite para este avanço.
    1. Simulação Assíncrona

Também chamada de abordagem otimista, a simulação assíncrona permite que eventos possam ser executados fora de uma ordem temporal permitindo a ocorrência de violações de tempo. Entretanto, a consistência entre a sincronização entre os PL’s é garantida através de políticas de recuperação de estados consistentes (Rollback) em situação de erro.

Tomando como exemplo a figura 2 o estado de PL1 torna-se inconsistente com o envio de uma mensagem de PL0 para PL1 com o tempo de evento igual a 10. Neste caso, o PL1 deve retroceder no tempo até o LVT 10, tempo em que ocorreu a violação de tempo local, e executar novamente os eventos até o LVT 15. As mensagens enviadas a partir de PL1 entre os tempos 10 e 15, se houverem, são denominadas mensagens órfãs. Por este motivo, a recuperação de um estado seguro pode gerar um efeito conhecido como efeito dominó [Elnozahy 2002]. Nele, quando um PL precisa executar os eventos em um período de tempo passado, as mensagens enviadas neste período (mensagens órfãs) podem provocar a necessidade de recuperação de estado seguro (Rollback) em um segundo PL, que por sua vez pode interferir em um terceiro PL, e assim por diante [FERSCHA 95].

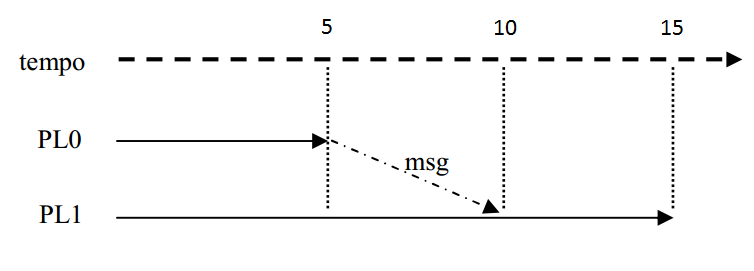


Figura 2: Exemplo de estado inconsistente.

Fonte: Desenvolvida pelo autor.

Na literatura foram encontrados dois principais métodos para realizar Rollback durante uma simulação: o método de criar logs e o método de estabelecer checkpoints.

* 1. Rollback baseado em Log  
     O rollback baseado em log torna explícito o fato que a execução de um processo pode ser modelada como a sequência de eventos determinísticos, tendo seu início com a execução de um evento não-determinístico. Este evento pode ser o recebimento de uma mensagem de outro processo ou um evento interno, entretanto o envio de uma mensagem é dito como um evento determinístico [Elnozahy 2002].

Durante uma simulação tolerante a falhas, cada processo cria logs contendo as determinantes de todos os eventos não determinísticos que ocorreram e os mantém em armazenamento estável. Caso ocorra uma falha, os processos que falharam se recuperam utilizando as determinantes dos logs para reproduzir precisamente os eventos não determinísticos da mesma maneira que estavam antes da falha.

Rollback baseados em logs podem ser divididos em três protocolos, estes serão descritos a seguir:

* Rollback pessimista baseado em log: garante que não sejam criadas mensagens órfãs ao ocorrer uma falha. Este protocolo simplifica a recuperação, coleta de lixo e entregas externas à custa de maior overhead durante sua operação.
* Rollback otimista baseado em log: reduz o overhead de performance durante uma simulação tolerante a falhas, porém permite que mensagens órfãs sejam criadas caso haja uma falha. A possibilidade de serem criadas mensagens órfãs prejudica a recuperação, coleta de lixo e entregas externas.
* Rollback casual baseado em log: este protocolo procura combinar as vantagens de um baixo overhead de performance e rápidas entregas externas, porém exige um sistema de recuperação e coletor de lixo mais complexos.
  1. Rollback baseado em Checkpoint

Quando ocorre uma falha, a política de Rollback baseado em checkpoint restaura o estado do sistema de acordo com o conjunto de checkpoints. Protocolos baseados em checkpoints são menos restritivos e mais fáceis de implementar quanto aos protocolos de Log [Elnozahy 2002].

As técnicas de Rollback podem ser classificadas em três categorias: Checkpoints coordenados, Checkpoints não-coordenados e Checkpoints induzidos a comunicação.

* + 1. Checkpoints Coordenados

Checkpoints coordenados exigem que os processos orquestrem seus checkpoints a fim de formar um estado consistente global. Checkpoints coordenados simplificam a recuperação e não são suscetíveis ao efeito dominó, uma vez que todos os processos utilizarão seu último checkpoint. Com isso também supre a necessidade de coletor de lixo, uma vez que cada processo precise de apenas um checkpoint salvo em armazenamento estável [Elnozahy 2002].

Uma abordagem muito usada nos checkpoints coordenados é o bloqueio de mensagens de simulação entre os processos enquanto o protocolo de criação de checkpoints é executado. Esta abordagem causará um overhead de processamento muito alto, pois as mensagens para a coordenação entre os checkpoints podem demorar a serem transmitidas [Tamir e Sequin 1984].

* + 1. Coordenação de checkpoints não bloqueante

Um problema fundamental dos checkpoints coordenados é prevenir que processos recebam mensagens de simulação durante a criação de checkpoints, o que tornaria o checkpoint inconsistente. Considere o exemplo da figura Y(a), em que o processo P0, após receber uma requisição de checkpoint do coordenador de checkpoint envia uma mensagem *m*. Agora, vejamos que *m* chega à P1 antes que a requisição de checkpoint. Esta situação resulta em um checkpoint inconsistente, uma vez que o checkpoint C1,x apresenta a recepção da mensagem *m* de P0, enquanto o checkpoint C0,x não mostre a mesma sendo enviada de P0.

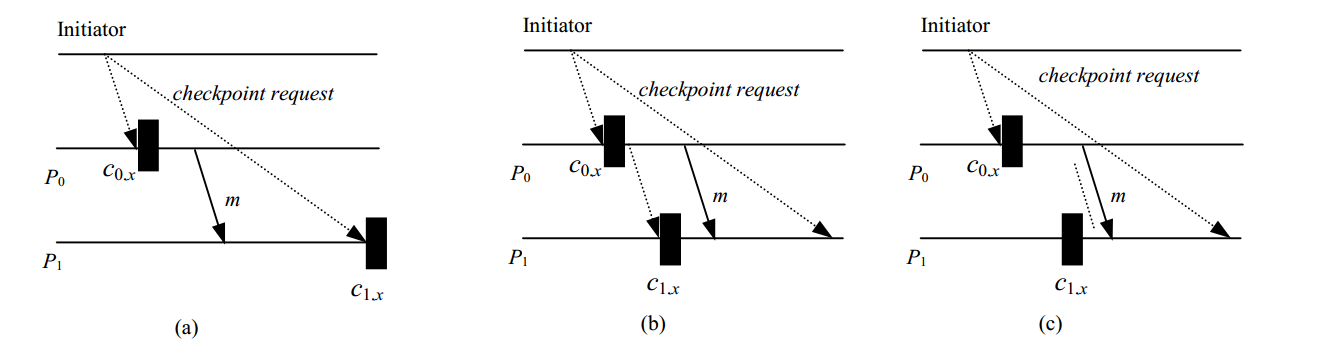
Se os canais de comunicação são FIFO (First In First Out) este problema pode ser evitado caso quando os processos receberem a mensagem de requisição de checkpoint, enviarem mensagens de pós-checkpoint a todos os outros processos, como ilustra a figura Y(b). Caso os canais não sejam FIFO, um marcador pode ser acoplado a todas às mensagens posteriores a um checkpoint, então se um processo recebe uma mensagem e o marcador indica que deve ser criado um checkpoint antes da mensagem, o mesmo é criado, e quando a mensagem de requisição de checkpoint for recebida ela será ignorada, como ilustra a figura Y(c). 

Figura Y: Coordenação não bloqueante de Checkpoints: (a) checkpoint inconsistente; (b) utilizando canais FIFO; (c) utilizando canais não FIFO.

* + 1. Confiabilidade de comunicação em Checkpoints

Dependendo da abordagem que o canal de comunicação utiliza, os protocolos podem exigir que as mensagens sejam salvas como parte dos checkpoints. Considere o caso onde o canal de comunicação é confiável. Um processo *p* envia uma mensagem *m* depois de criar um checkpoint, e esta mensagem *m* alcança seu destino no processo *q* antes que *q* tenha seu checkpoint criado. Neste caso, o estado gravado do processo *p* deve mostrar que a mensagem *m* foi enviada, enquanto o estado salvo de *q* deve mostrar que a mensagem não foi recebida. Caso uma falha e ambos os processos precisem retroceder a estes checkpoints, seria impossível garantir a confiabilidade da entrega da mensagem *m*.

Para evitar este problema, o protocolo exige que todas as mensagens em trânsito sejam salvas por seu destinatário pretendido como parte de seus checkpoints. Entretanto, caso o canal de comunicação não seja confiável, não há a necessidade de gravar as mensagens em trânsito, devido ao caso que o estado salvo dos checkpoints ainda seria consistente.

* + 1. Checkpoints Não-Coordenados

Segundo [ELN 2002], checkpoints não coordenados permitem a cada processo a máxima autonomia ao decidir quando criar um checkpoint. A maior vantagem deste modelo é que cada processo cria checkpoint quando acha mais conveniente. Porém checkpoints não coordenados possuem três desvantagens:

1. É possível ocorrer o efeito dominó, que pode causar grande perda de trabalho útil, podendo retornar até o início da computação.
2. Um processo pode criar checkpoints inúteis que nunca farão parte de estados consistentes. Checkpoints inúteis são indesejáveis pois eles causam overhead e não contribuem com o processo de Rollback.
3. Checkpoints não coordenados forçam cada processo a manter vários checkpoints, e chamar periodicamente um coletor de lixo para apagar os checkpoints que não serão mais úteis.
   * 1. Checkpoints induzidos a comunicação

Protocolos de checkpoints induzidos a comunicação (CIC) evitam o efeito dominó sem a necessidade de todos os checkpoints serem coordenados. Nestes protocolos, processos criam dois tipos de checkpoints, *locais* e *forçados*. Checkpoints locais podem ser criados independentes por cada processo, enquanto os checkpoints forçados devem ser criados para garantir o progresso no caso de uma recuperação.

Oposto aos checkpoints coordenados, os protocolos CIC não trocam mensagens especiais referentes à coordenação de checkpoints para decidir quando os checkpoints forçados devem ser criados, ao invés disso, eles adicionam informações a cada mensagem da aplicação, assim o receptor pode utilizar estas informações e verificar se deve ou não criar um checkpoint forçado.

* 1. Mensagem Nula

1. Trabalhos Relacionados
2. Metodologia
3. Referências

FUJIMOTO, R. M. Parallel and distributed simulation systems. [S.l.]:

Wiley-Interscience Publication, 2000. 299 p.