# IIC2523 Sistemas Distribuidos

Hernán F. Valdivieso López (2025 - 2 / Clase 06)

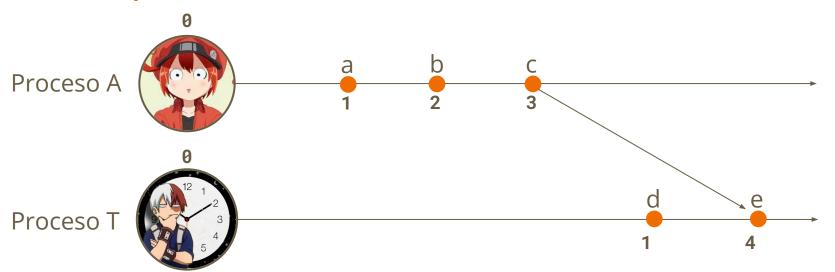
## Vectores Lógicos y Estados Globales

### Temas de la clase

- 1. Relojes Vectoriales
- 2. Estados globales

#### Anteriormente.... vimos relojes Lógicos de Lamport

- Con la implementación anterior, si a → b entonces el contador al momento de ocurrir a será menor al momento de ocurrir b.
- Esta relación es solo en una dirección. No podemos usar el contador para confiar plenamente en la causalidad.



- Permiten establecer un orden parcial a los distintos sucesos o eventos.
  - Determinar el orden causal de eventos.
  - Identificar eventos concurrentes.
- Con eventos concurrentes nos referimos a que no sabemos si un evento ocurrió antes, después o al mismo tiempo que otro evento.
- Podemos usar el vector para inferir el orden parcial.

- Cada proceso  $\mathbf{P_i}$  tiene su propio vector  $\mathbf{V_i}$  en el que guarda tanto el estado de su reloj lógico como el de los demás procesos al momento de comunicarse.
  - V<sub>i</sub>[i] es el estado del reloj lógico de P<sub>i</sub>
  - $V_i[z]$  es la última actualización del reloj lógico de  $P_z$  del que tiene constancia  $P_i$
  - $V_i = V_k$  si  $V_i[x] = V_k[x]$  para x = 1, 2, ..., N
  - $V_i \le V_k$  si  $V_i[x] \le V_k[x]$  para x = 1, 2, ..., N
  - $V_i < V_k$  si  $V_i \le V_k$  y  $V_i \ne V_k$

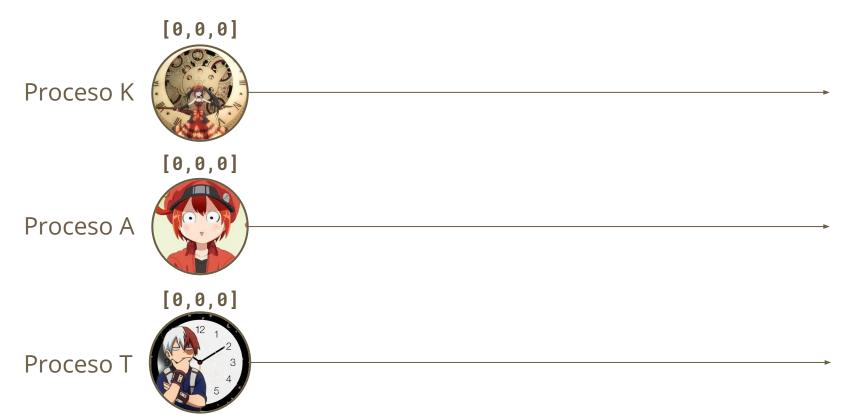
#### **Relojes Vectoriales - Reglas**

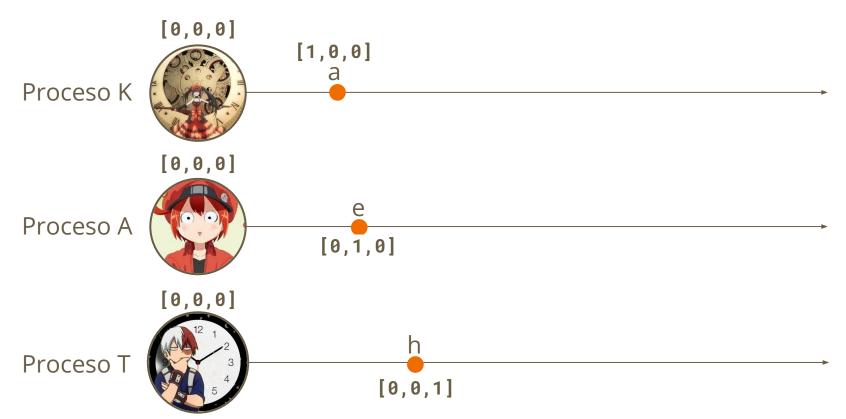
- igoplus Cuando pasa un evento en el proceso  $\mathbf{P_i}$ , se aumenta en una unidad el  $\mathbf{V_i}[i]$ .
- Un evento es algo ocurrido únicamente en el proceso, el envío de un mensaje a otro proceso o la recepción de un mensaje.
- Cuando el proceso P<sub>i</sub> recibe un vector V<sub>z</sub>, primero se aumenta en una unidad el V<sub>i</sub>[i]. Luego, se actualiza el vector V<sub>i</sub> del siguiente modo:
  - $V_{i}[x] = max(V_{i}[x], V_{i}[x])$  para x = 1, 2, ..., N

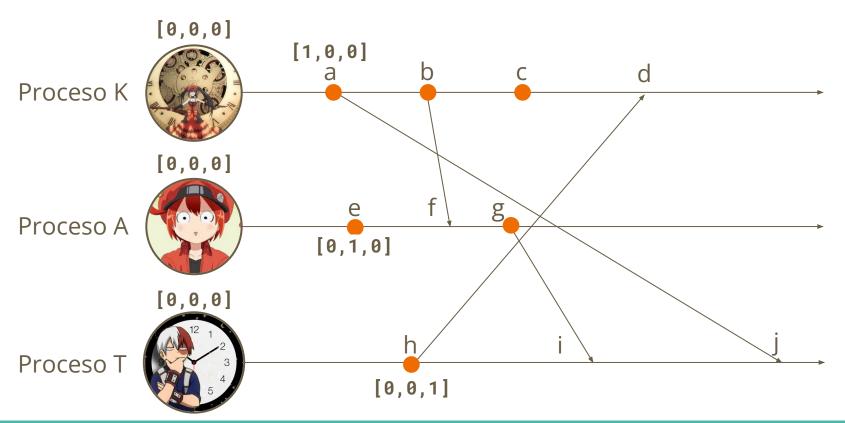
#### **Relojes Vectoriales - Reglas**

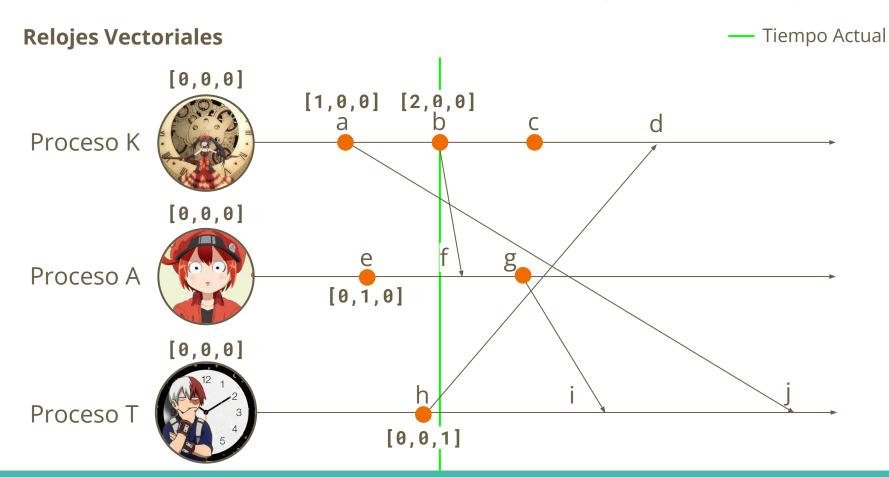
- igoplus Cuando pasa un evento en el proceso  $\mathbf{P_i}$ , se aumenta en una unidad el  $\mathbf{V_i}[i]$ .
- Un evento es algo ocurrido únicamente en el proceso, el envío de un mensaje a otro proceso o la recepción de un mensaje.
- Cuando el proceso  $P_i$  recibe un vector  $V_z$ , primero se aumenta en una unidad el  $V_i[i]$ . Luego, se actualiza el vector  $V_i$  del siguiente modo:
  - $V_{i}[x] = max(V_{i}[x], V_{i}[x])$  para x = 1, 2, ..., N

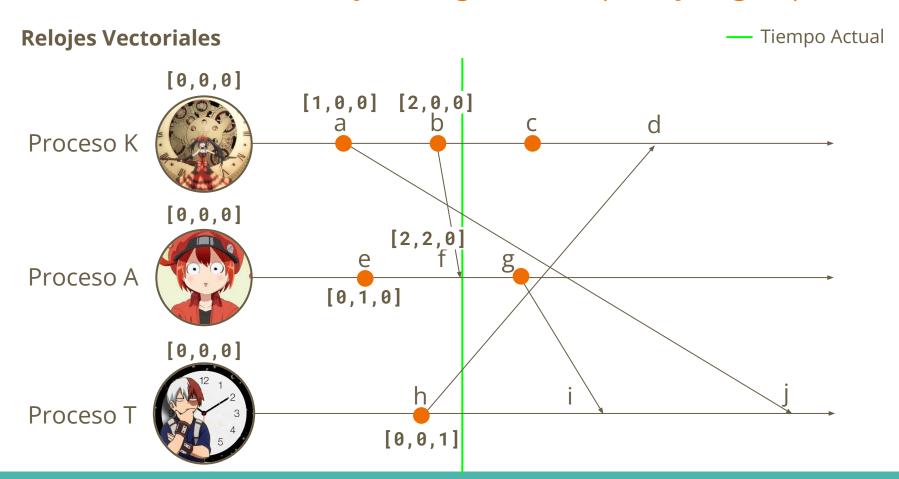
- Con esto, se puede comparar 2 eventos (a y b) según sus vectores.
  - $V_{i}^{a} < V_{k}^{b}$  El evento b en  $P_{k}$  ocurrió después que el evento a en  $P_{i}$
  - En otro caso, el evento a y b son "concurrentes".

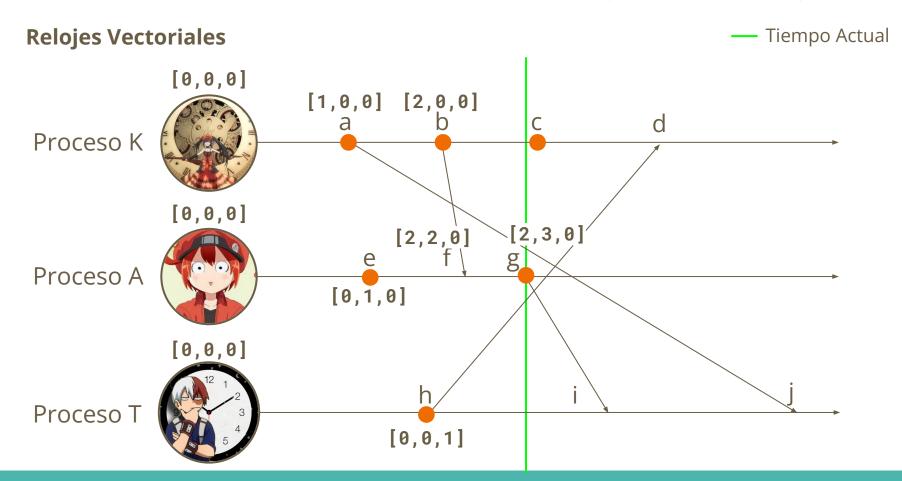


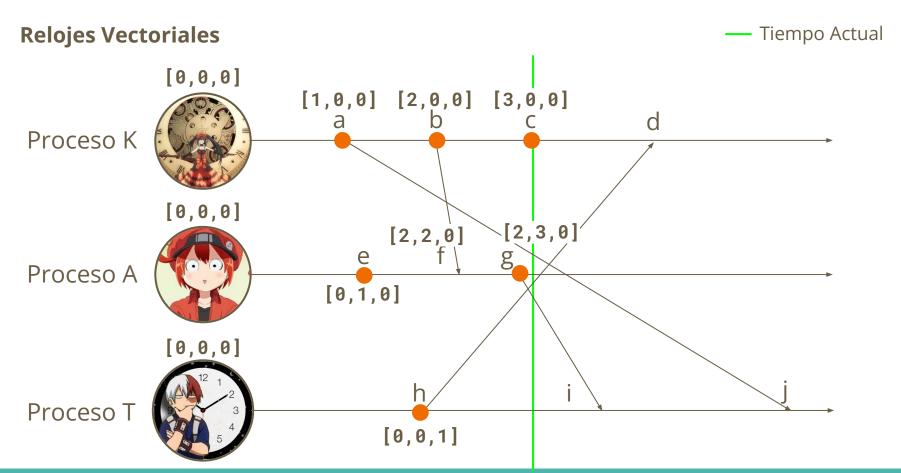


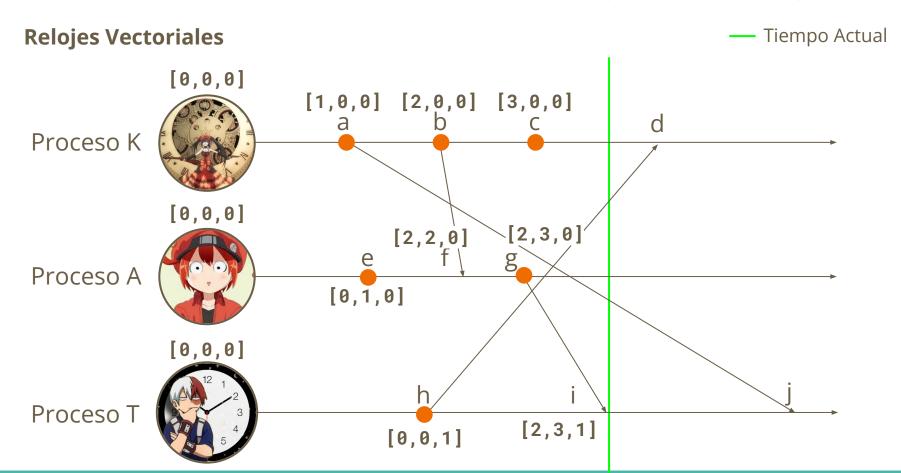


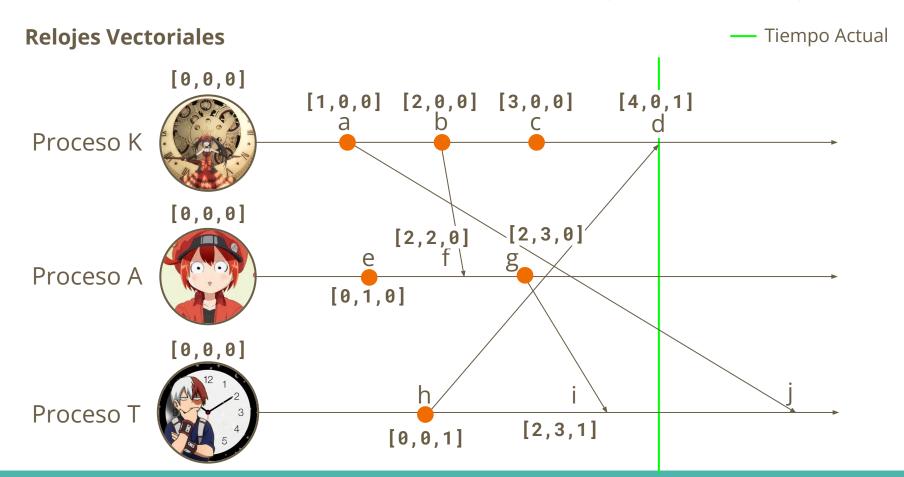


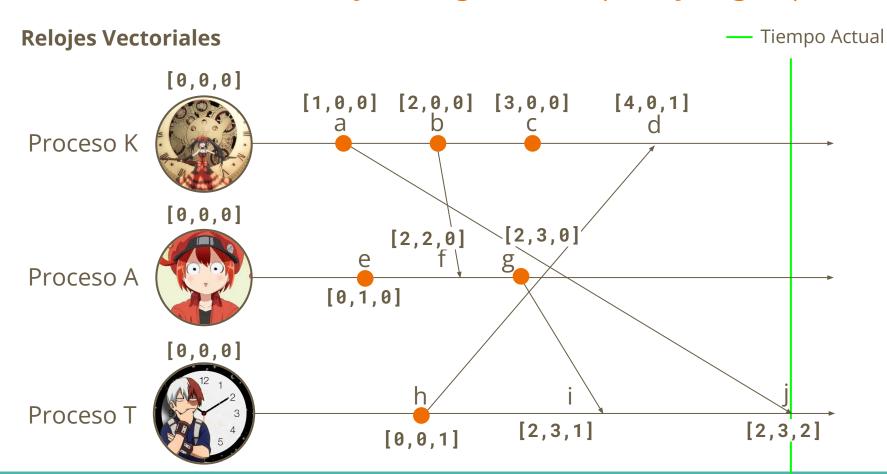


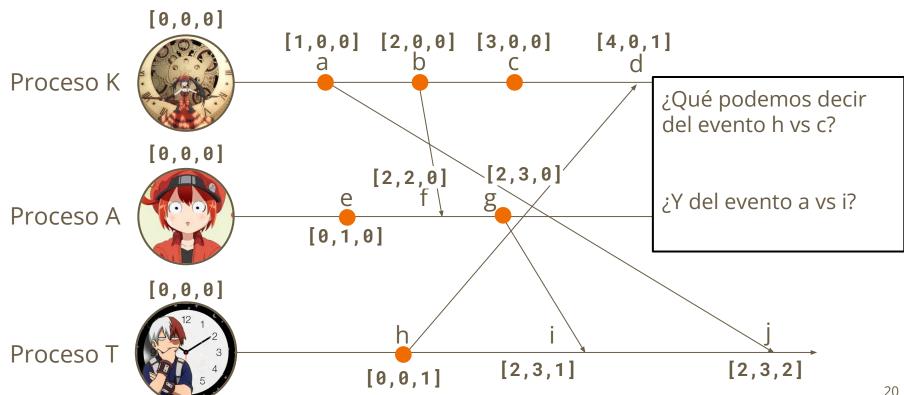


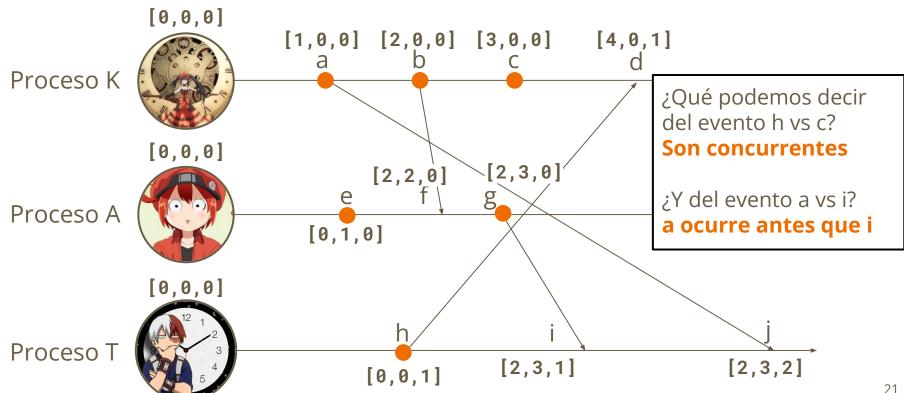












## **Estados Globales**

¿Qué son?

**Algoritmo Chandy-Lamport** 

#### **Estados Globales**

- También llamado "Global Snapshot".
- Consiste en los estados locales de cada nodo en el sistema distribuido, junto con los mensajes en tránsito en los canales de comunicación.
- En un computador, podemos definir un tiempo X para guardar todas las variables, y todos los procesos almacenan su estado en dicho tiempo X.

#### **Estados Globales**

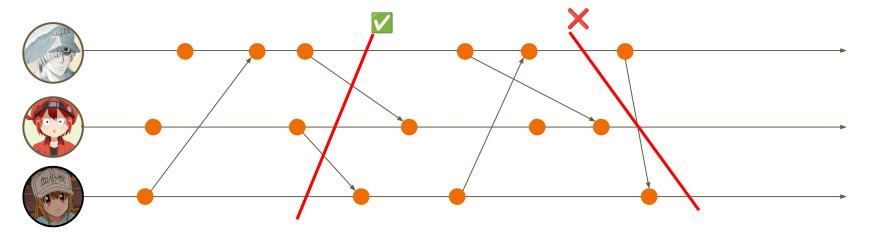
- También llamado "Global Snapshot".
- Consiste en los estados locales de cada nodo en el sistema distribuido, junto con los mensajes en tránsito en los canales de comunicación.
- En un computador, podemos definir un tiempo X para guardar todas las variables, y todos los procesos almacenan su estado en dicho tiempo X.
- Su principal problema es determinar esta "instantánea" con las características de un sistema distribuido:
  - Casi siempre habrán mensajes en tránsito.
  - Es inevitable el retraso entre los mensajes.
  - Como ya vimos... es difícil mantener todos los nodos sincronizados en todo momento.
  - Es casi imposible "pausar" todos los nodos en un mismo instante.

## Estados Globales - ¿Por qué es crucial? 🤔

- Recolección de basura distribuida: Saber si un objeto no tiene referencias en ningún lugar del sistema.
  - Nodo A referencia un dato está disponible en nodo B, pero el nodo B no tiene ese dato en su estado actual porque lo eliminó.
- **Detección de interbloqueos (***deadlocks***)**: Identificar situaciones donde los nodos esperan recursos indefinidamente.
- Depuración de sistemas distribuidos: Entender comportamientos inesperados o violaciones de seguridad transitorias.
- **Checkpoints**: Determinar puntos de seguridad para una base de datos distribuida.
- Término de algoritmo: Verificar si todos los nodos ya terminaron de ejecutar algún algoritmo distribuido.

#### **Estados Globales - Corte Consistente**

- Forma de definir un estado global, representándose como una "línea" a través de las historias de ejecución de los nodos.
- Un corte es consistente si:
  - Para cada evento, se contiene todos los eventos que lo "precedieron causalmente".
  - No muestra un "efecto sin una causa": Si un mensaje fue recibido antes del corte, debe aparecer también como enviado antes del corte.



## Algoritmo de Chandy-Lamport

- Permite capturar un estado global consistente de un sistema distribuido sin necesidad de detener su ejecución normal.
- Su mecanismo central consiste en el envío de un mensaje marcador (marker):
  - Estos marcadores viajan a través de los canales de comunicación y no afectan los mensajes de aplicación.
  - Todo par de nodos tiene un canal de comunicación para conversar.
- Compuesto por 3 fases: inicialización, propagación y finalización.

## Algoritmo de Chandy-Lamport - Fase 1 (Inicialización)

- Nodo P<sub>x</sub> inicia el algoritmo
  - Nodo P<sub>x</sub> guarda su estado local y envía un marker a todos los demás canales de comunicación
  - Nodo P<sub>x</sub> comienza a grabar todos los mensajes entrantes en sus canales de comunicación

## Algoritmo de Chandy-Lamport - Fase 2 (Propagación)

## Caso 1: Nodo $P_y$ recibe por primera vez un marcador de algún nodo $(P_z)$

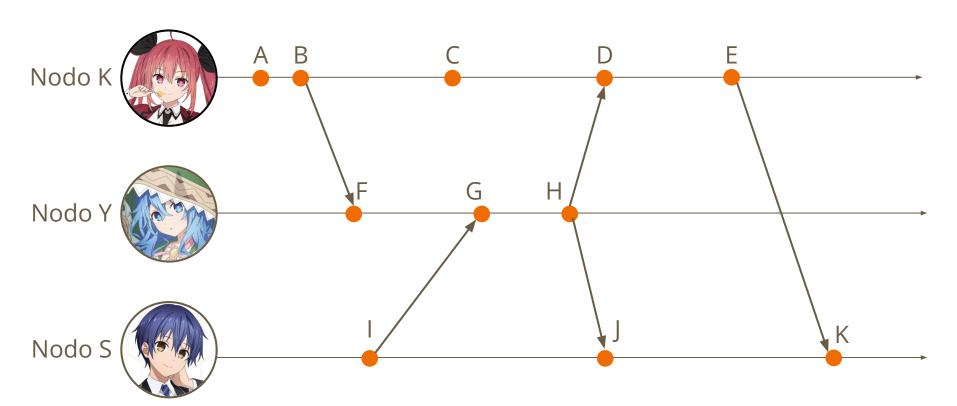
- Nodo P<sub>y</sub> guarda su estado local y envía un marcador por todos sus canales de comunicación.
- Sea C<sub>zy</sub> el canal de comunicación entre aquel que le mandó el primer marcador y este nodo, C<sub>zy</sub> queda vacío.
- Nodo P<sub>y</sub> comienza a grabar todos los mensajes entrantes en todos los demás canales de comunicación.

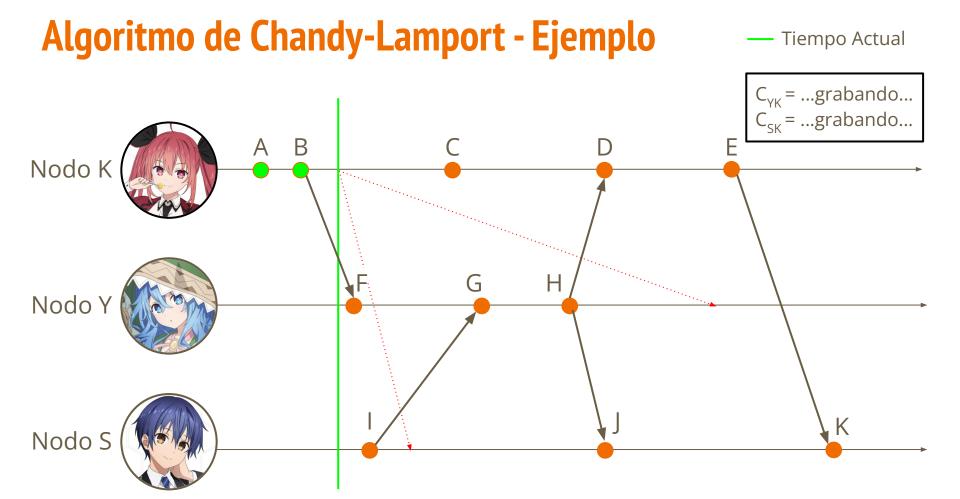
## Caso 2: Nodo P<sub>y</sub> recibe un marcador de algún nodo P<sub>k</sub> luego de ya haber visto uno.

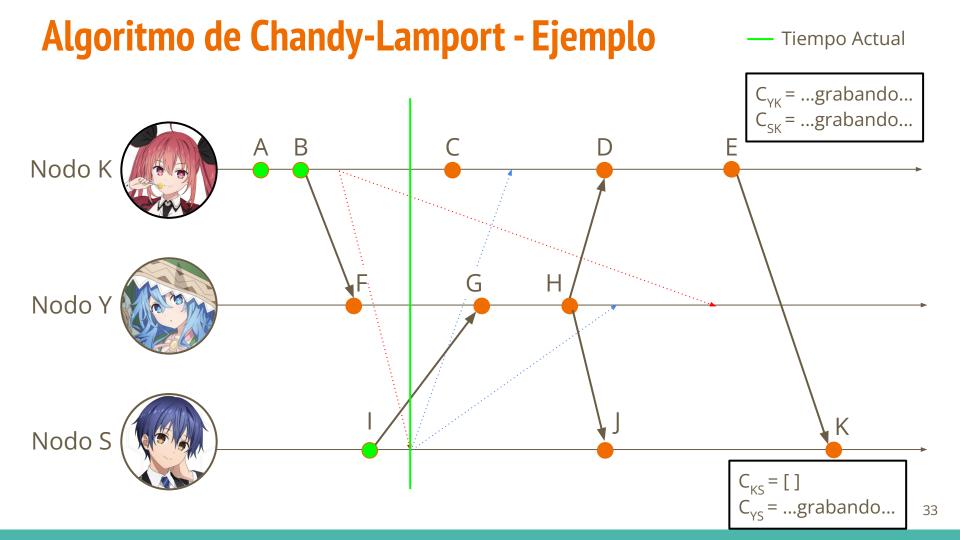
- Guarda el estado del canal C<sub>ky</sub> como los mensajes recibidos desde que empezó la grabación de dicho canal.
- Deja de escuchar el canal C<sub>ky</sub> para fines de este algoritmo.

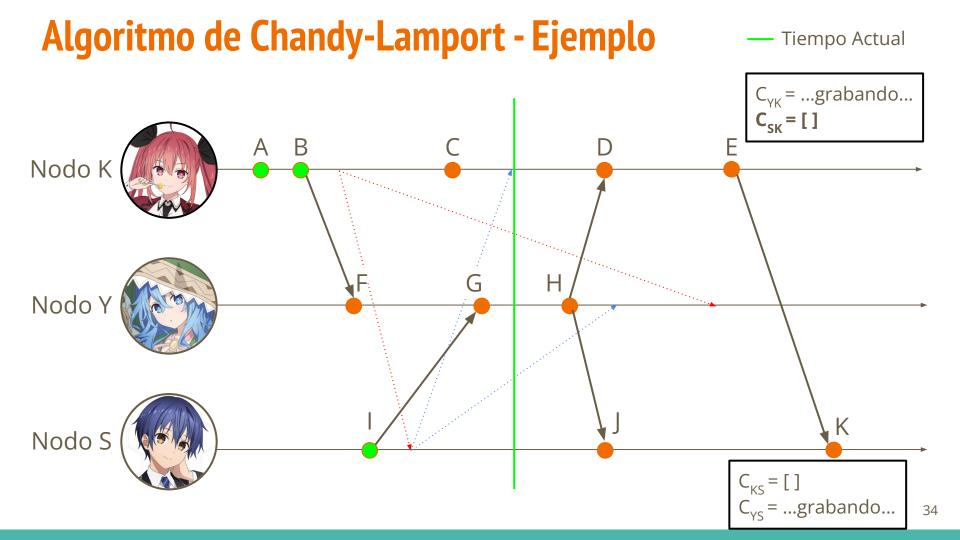
## Algoritmo de Chandy-Lamport - Fase 3 (Finalización)

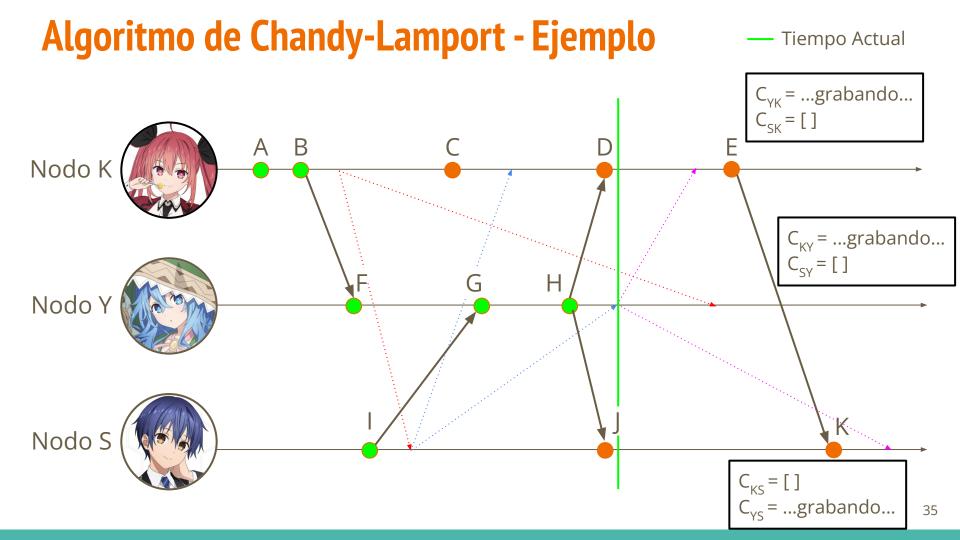
- El algoritmo termina cuando todos los nodos han:
  - Registrado su estado local.
  - Registrado el estado de todos sus canales de comunicación.
- Un nodo "líder" o central puede verificar que todos los nodos indiquen haber finalizado y solicitar los estados guardados para guardarlos en un solo lugar.







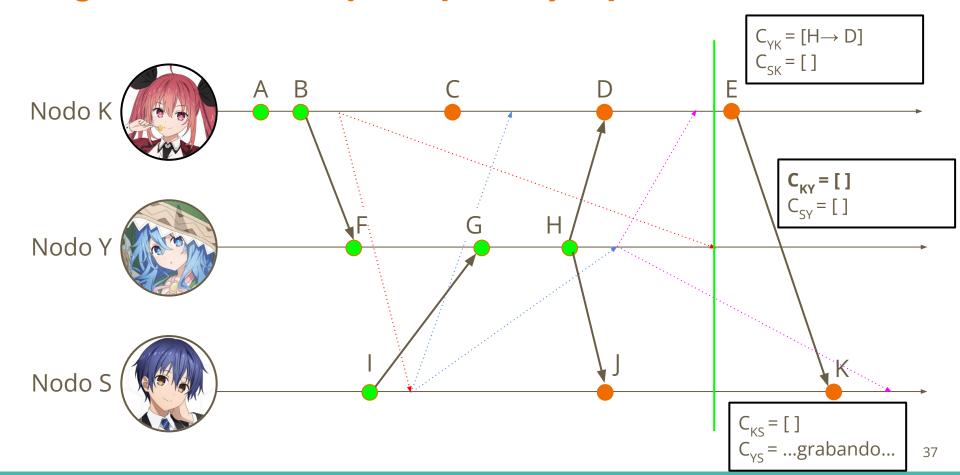




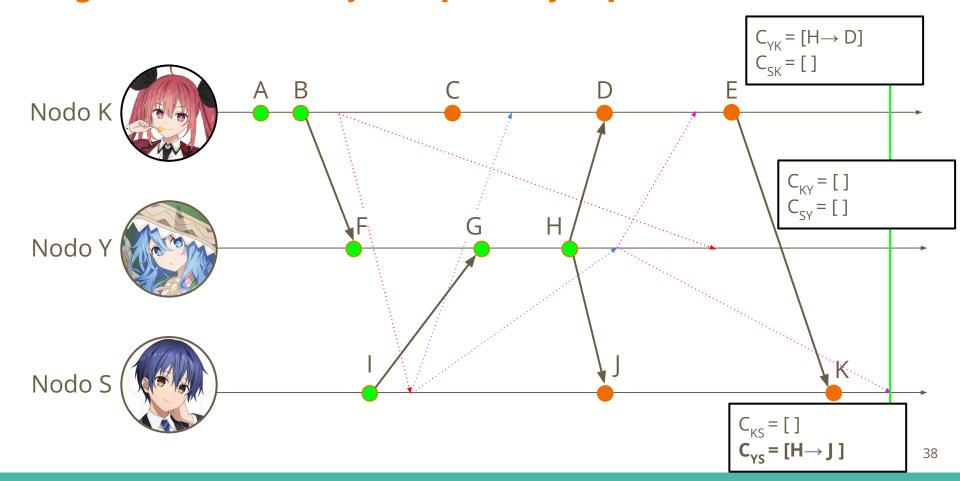
## Algoritmo de Chandy-Lamport - Ejemplo Tiempo Actual $C_{YK} = [H \rightarrow D]$ $C_{SK} = []$ Nodo K C<sub>KY</sub> = ...grabando... C<sub>SY</sub> = [] Nodo Y Nodo S

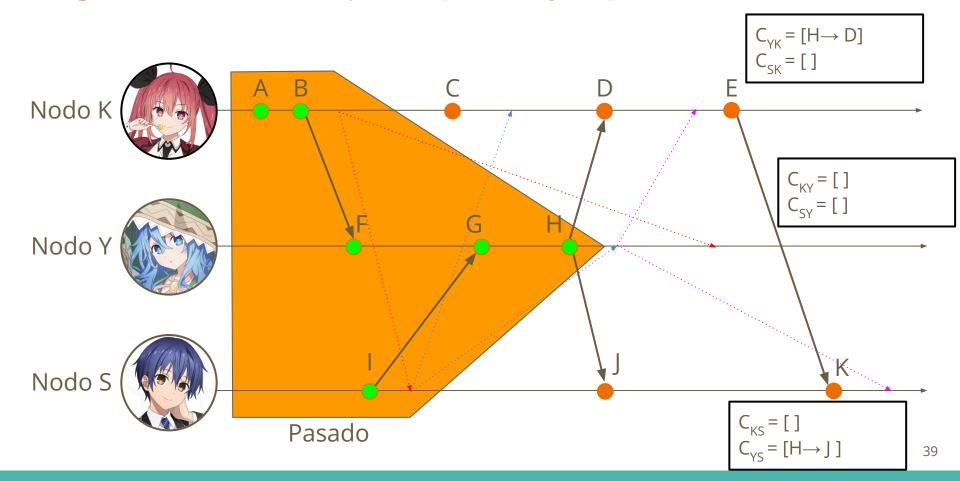
36

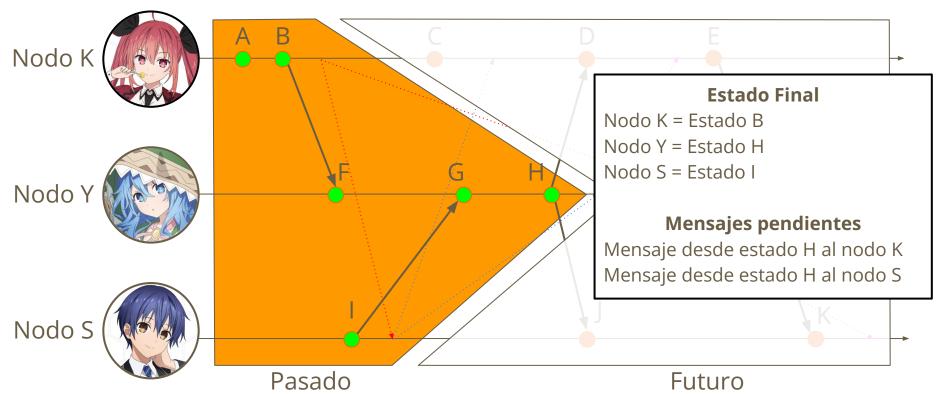
— Tiempo Actual



— Tiempo Actual







## Algoritmo de Chandy-Lamport - Supuestos

Algunas condiciones del algoritmo son bien realista

- Cualquier nodo puede iniciar el algoritmo.
- El algoritmo de snapshot no interfiere con la ejecución normal de los nodos.
- Cada nodo registra su estado local y el estado de sus canales de entrada.
- El estado global se recolecta de manera distribuida.

## Algoritmo de Chandy-Lamport - Supuestos

Algunas condiciones del algoritmo son bien realista

- Cualquier nodo puede iniciar el algoritmo.
- El algoritmo de snapshot no interfiere con la ejecución normal de los nodos.
- Cada nodo registra su estado local y el estado de sus canales de entrada.
- El estado global se recolecta de manera distribuida.

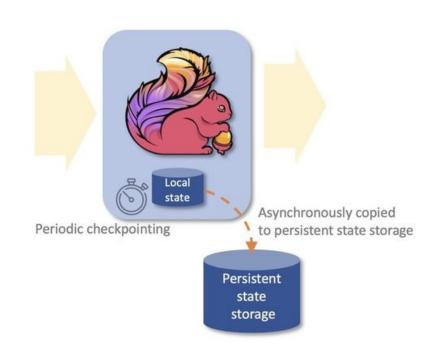
#### Otras, no tanto...

- igoplus Comunicación es confiable o No hay fallas durante la ejecución del algoritmo.
- Existe un canal de comunicación entre cualquier par de nodos del sistema.
- Canales de comunicación unidireccionales y entregan mensajes en orden FIFO.

## Algoritmo de Chandy-Lamport - Hoy en día

#### **Apache Flink**

- Herramienta para procesar datos en tiempo real o por lotes, que puede recordar estados, escalar a muchos computadores, y está hecha para trabajar con flujos de datos grandes, veloces y vivos.
- Utiliza un mecanismo de snapshots está descrito en el paper: <u>Lightweight</u> <u>Asynchronous Snapshots for Distributed</u> <u>Dataflows</u>
- Está inspirado en el algoritmo que vimos hoy.



#### **Próximos eventos**

#### Próxima clase

- Miércoles: será para presentar la tarea 1.
- Próximo Lunes: Consenso en Sistemas Distribuidos
  - ¿Cómo nos ponemos de acuerdo en una operación distribuida?
  - Algoritmo Paxos.
  - 🔸 ¿Qué pasa si tenemos un nodo traidor? 😵 🗡

#### **Evaluaciones**

El miércoles se libera la Tarea 1. No la pateen tanto al final.

# IIC2523 Sistemas Distribuidos

Hernán F. Valdivieso López (2025 - 2 / Clase 06)

## **Créditos (animes utilizados)**

#### **Date a Live**









#### Boku no Hero Academia



#### Hataraku Saibou





