Глобальное состояние

Курносов Михаил Георгиевич

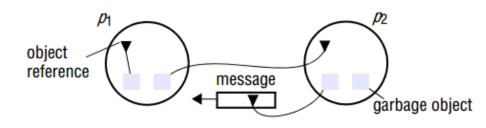
E-mail: mkurnosov@gmail.com WWW: www.mkurnosov.net

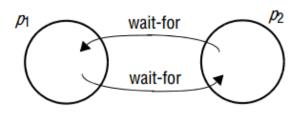
Курс «Распределенная обработка информации»
Сибирский государственный университет телекоммуникаций и информатики
Осенний семестр, 2019

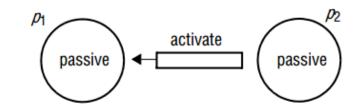
 Как определить в каком состоянии находится распределенная система в заданный момент времени?

Примеры

- □ Сборка мусора (Garbage collection): подсчет числа ссылок на заданный объект
- Определение взаимной блокировки (Deadlock): обнаружение цикла в графе отношения "wait-for"
- Определение завершения распределенного алгоритма
- □ Отладка распределенного приложения





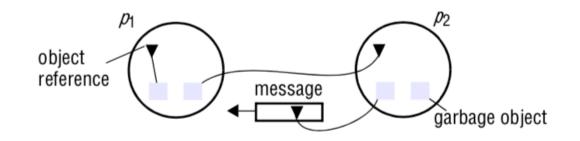


Сборка мусора (distributed garbage collection)

- Объект может быть уничтожен (освобожден) если в системе отсутствуют ссылки на него
- Сборщик мусора (garbage collector) решает задачу подсчета числа ссылок на объект в распределенной системе (определение факта отсутствия ссылок)

Пример

 Процесс 1 владеет двумя объектами, на которые ссылается он и процесс 2

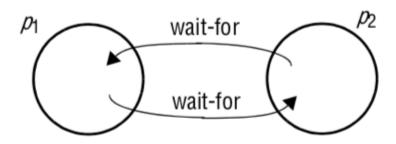


■ Процесс 2 имеет два объекта: <u>один без ссылок на него</u>, второй – имеет ссылки из сообщения, которое передается по каналу связи

Обнаружение взаимной блокировки (deadlock detection)

 Взаимная блокировка возникает когда каждый процесс ждет ответа другого для передачи сообщения и в графе отношения "ждет-для" присутствует цикл

```
next = (rank + 1) % commsize
prev = (rank - 1 + commsize) % commsize
MPI_Ssend(bufout, 1, MPI_INT, next, 0)
MPI_Recv(bufin, 1, MPI_INT, prev, 0)
```



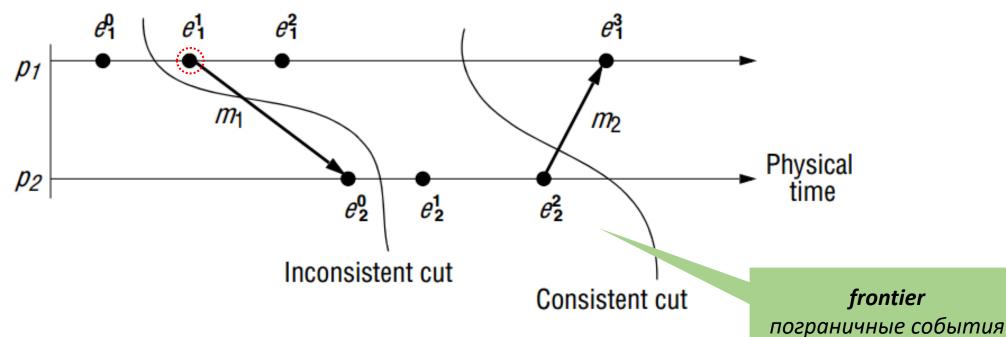
■ Глобальное состояние $S = (S_1, S_2, ..., S_n)$ — это совокупность состояний процессов распределенной системы

Присутствуют глобальные часы

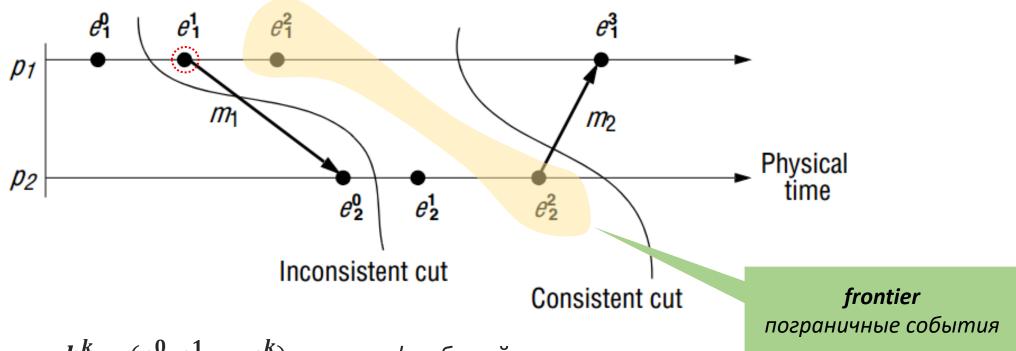
□ При наличии глобальных часов процессы договариваются о моменте времени Т и достигнув его сохраняют свои состояния

Глобальных часов нет

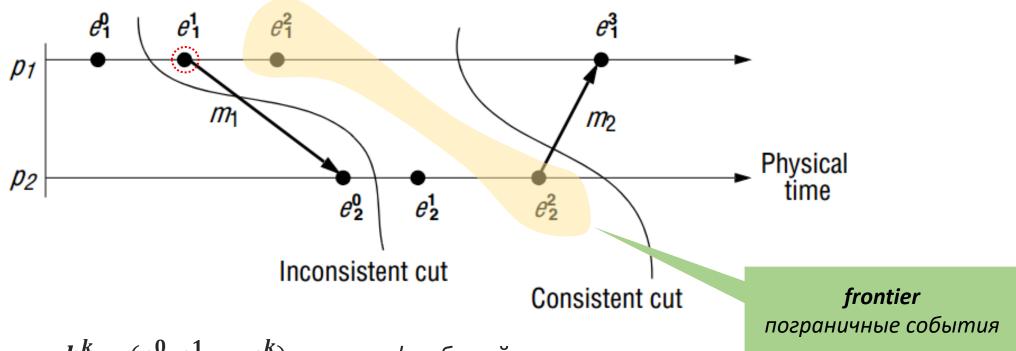
Можно ли корректно "собрать" глобальное состояние из локальных состояний процессов в отсутствии глобальных часов?



- lacktriangle Обозначим через $oldsymbol{h_i^k} = (oldsymbol{e_i^0}, oldsymbol{e_i^1}, ...$, $oldsymbol{e_i^k}$ историю k событий процесса $oldsymbol{p_i}$
- Глобальная история H системы объединение историй процессов $H = h_0 \cup h_1 \cup \dots \cup h_{p-1}$
- Глобальное состояние S (global state) состояния p процессов



- lacktriangle Обозначим через $m{h}_i^k = (m{e}_i^0, m{e}_i^1, ..., m{e}_i^k)$ историю k событий процесса $m{p}_i$
- *Сечение* (срез, cut) $C = h_1^{c_1} \cup h_2^{c_2} \cup \dots \cup h_n^{c_n}$ подмножество глобальной истории событий



- lacktriangle Обозначим через $m{h}_i^k = (m{e}_i^0, m{e}_i^1, ..., m{e}_i^k)$ историю k событий процесса p_i
- *Сечение* (срез, cut) $C = h_1^{c_1} \cup h_2^{c_2} \cup \dots \cup h_n^{c_n}$ подмножество глобальной истории событий
- *Согласование сечение* (consistent cut) это сечение, в котором для любого события *е* содержится событие предшествующее ему
- *Согласованное глобальное состояние* (consistent global state) это глобальное состояние соответствующее согласованному сечению

Построение моментального снимка (Snapshot)

- **Моментальный снимок** (snapshot) это согласованное глобальное состояние системы, включающее:
 - \square состояния n процессов
 - 🗖 состояния каналов связи между процессами
- На самом деле состояния могли не иметь место одновременно, но соответствуют согласованному срезу

Алгоритм Chandy-Lamport (1985)

- K. Mani Chandy, Leslie Lamport. Distributed Snapshots: Determining Global States of Distributed Systems
 // 1985, http://research.microsoft.com/users/lamport/pubs/chandy.pdf
- Имеется п процессов
- Процессы и каналы связи между ними абсолютно надежны
- Каналы односторонние и доставляют сообщения в FIFO-порядке
- Граф из процессов и каналов между ними связный

Алгоритм Chandy-Lamport (1985)

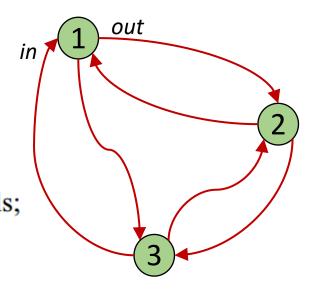
- K. Mani Chandy, Leslie Lamport. Distributed Snapshots: Determining Global States of Distributed Systems
 // 1985, http://research.microsoft.com/users/lamport/pubs/chandy.pdf
- **Требуется** построить согласованное глобальное состояние процессов (snapshot)
- Любой процесс может инициировать построение глобального снимка в любой момент времени
- Процессы могут продолжать свое выполнение и обмениваться сообщениями во время построения снимка

Алгоритм Chandy-Lamport (1985)

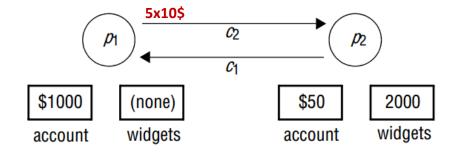
- Каждый процесс имеет исходящие (outgoing) и входящие (incomming) каналы
- Каждый процесс записывает свои состояния и сообщения, присылаемые ему
- Если процесс p_i отправил сообщение m процессу p_j , но процесс p_j его еще не получил, то m учитывается как состояние канала между процессами
- Алгоритм использует сообщение-маркер (marker):
 - □ Информирует получателя о необходимости сохранить свое состояние
 - □ Запускает или заканчивает процедуру записи входящих сообщений
- Алгоритм запускает любой процесс в любой момент времени
 - □ Запуск прием маркера по несуществующему каналу

Алгоритм Chandy-Lamport Snapshot

```
Marker receiving rule for process p_i
   On receipt of a marker message at p_i over channel c:
       if (p_i) has not yet recorded its state) it
            records its process state now;
            records the state of c as the empty set;
            turns on recording of messages arriving over other incoming channels;
       else
            p_i records the state of c as the set of messages it has received over c
            since it saved its state.
       end if
Marker sending rule for process p_i
   After p_i has recorded its state, for each outgoing channel c:
       p_i sends one marker message over c
       (before it sends any other message over c).
```

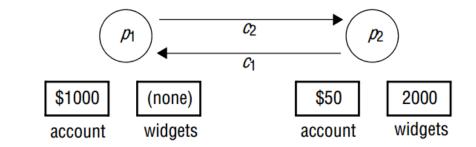


Любой процесс запускает алгоритм и действует по правилу "receiving rule" (принял маркер по несуществующему каналу)

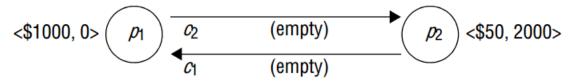


Состояние системы: p2 получил платеж, p1 ожидает товар (передается по каналу)

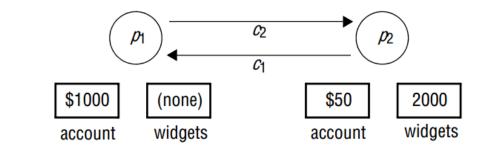
- Система из двух процессов, соединенных двумя однонаправленными каналами
- Процессы ведут торги
- Процесс p1 отправил запрос p2 на 5 предметов по 10\$
- Процесс р2 должен ответить передать по каналу с1 5 предметов по 10\$



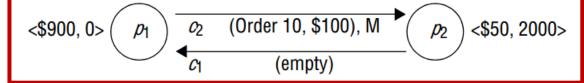
1. Global state S_0



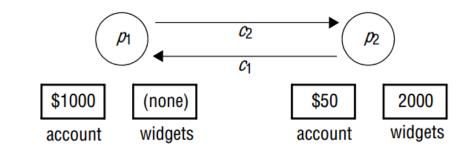
- Процесс р1 запустил создание снимка:
 - \square записал свое состояние $S_0 = <$1000, 0>$
 - □ начал записывать входящие сообщения



- 1. Global state S_0
- 2. Global state S_1



- Процесс р1 запустил создание снимка:
 - \square записал свое состояние $S_0 = <$1000, 0>$
 - начал записывать входящие сообщения
 - \square отправил маркер через c2
 - **□** отправил заказ на 10 шт. (100\$) => **S**₁

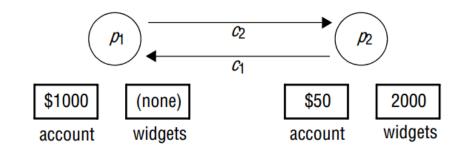


- 1. Global state S_0
- $<\$1000, 0> (p_1)$ c_2 (empty) c_2 (empty) c_1 (empty)
- 2. Global state S_1
- $<\$900, 0> \rho_1$ c_2 (Order 10, \$100), M ρ_2 c_3 c_4 (empty)
- 3. Global state S_2
- $<\$900, 0> \rho_1$ c_2 (Order 10, \$100), M ρ_2 <\$50, 1995>

- Процесс р1 запустил создание снимка:
 - \square записал свое состояние $S_0 = <$1000, 0>$
 - □ начал записывать входящие сообщения
 - \square отправил маркер через c2,
 - \Box отправил заказ на 100\$ => S_1

■ Процесс р2 получил запрос от р1

- \Box отправил в ответ 5 предметов через c1 => S_2
- получил маркер через c2, сохранил свое состояние <\$50, 1995> и c2 = <>
- отправил маркер через с1

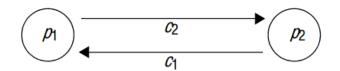


- 1. Global state S_0
- 2. Global state S_1
- $<\$900, 0> \rho_1$ c_2 (Order 10, \$100), M ρ_2 <\$50, 2000>
- 3. Global state S₂
- $<\$900, 0> p_1 c_2 (Order 10, \$100), M p_2 <\$50, 1995>$
- 4. Global state S_3
- <\$900, 5> p_1 c_2 (Order 10, \$100) p_2 <\$50, 1995> c_1 (empty)

(M = marker message)

- Процесс p1 запустил создание снимка:
 - \square записал свое состояние $S_0 = <$1000, 0>$
 - □ начал записывать входящие сообщения
 - \square отправил маркер через c2,
 - \Box отправил заказ на 100\$ => S_1
- Процесс р2 получил запрос от р1
 - \square отправил в ответ 5 предметов через c1 => S_2
 - получил маркер через c2, сохранил свое состояние <\$50, 1995> и c2 = <>
 - отправил маркер через с1
- Процесс р1 получил маркер от р2
 - \square записал состояние канала c1 = <5 widgets>

State: p1 <\$1000, 0>, p2 <\$50, 1995>, c1 = <5>, c2 = <>



Snapshot

$$p_1$$
 = <\$1000, 0>; p_2 = <\$50, 1995>; c_1 = <5 предметов>; c_2 = <>

Как собрать в одном процессе сохранённые состояния всех? (All-to-one broadcast, gather)

4. Global state S_3 <\$900, 5> p_1 c_2 (Order 10, \$100) p_2 <\$50, 1995>

(M = marker message)

отправил маркер через ст

- Процесс р1 получил маркер от р2
 - \square записал состояние канала c1 = <5 widgets>

State: p1 <\$1000, 0>, p2 <\$50, 1995>, c1 = <5>, c2 = <>

- Если каналы не обеспечивают передачи сообщений в порядке FIFO
 - Алгоритм Лая-Янга (Lai, Yang, 1987)
- Области применения
- Обнаружение тупиков (deadlock) алгоритм глобальной разметки