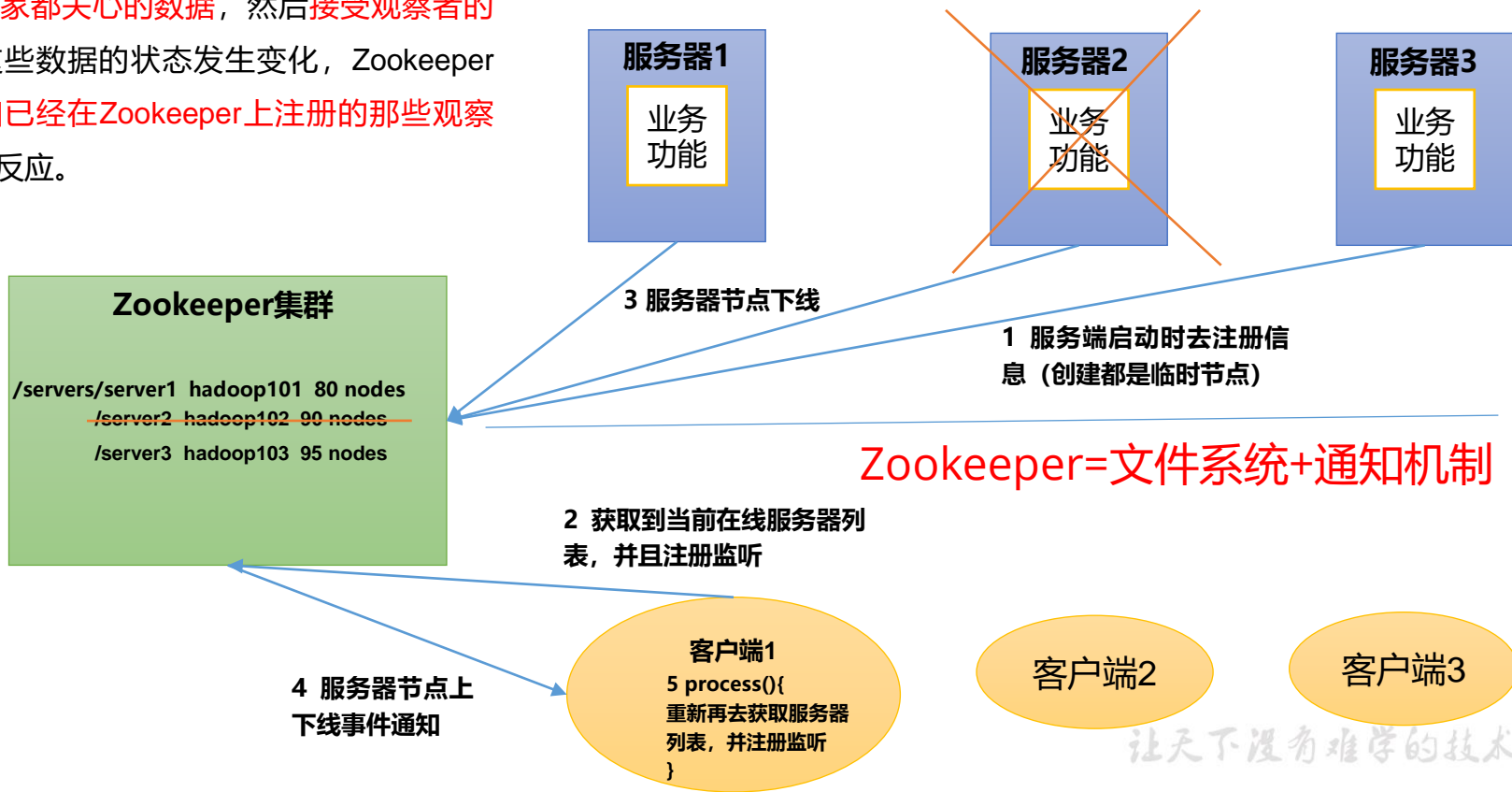
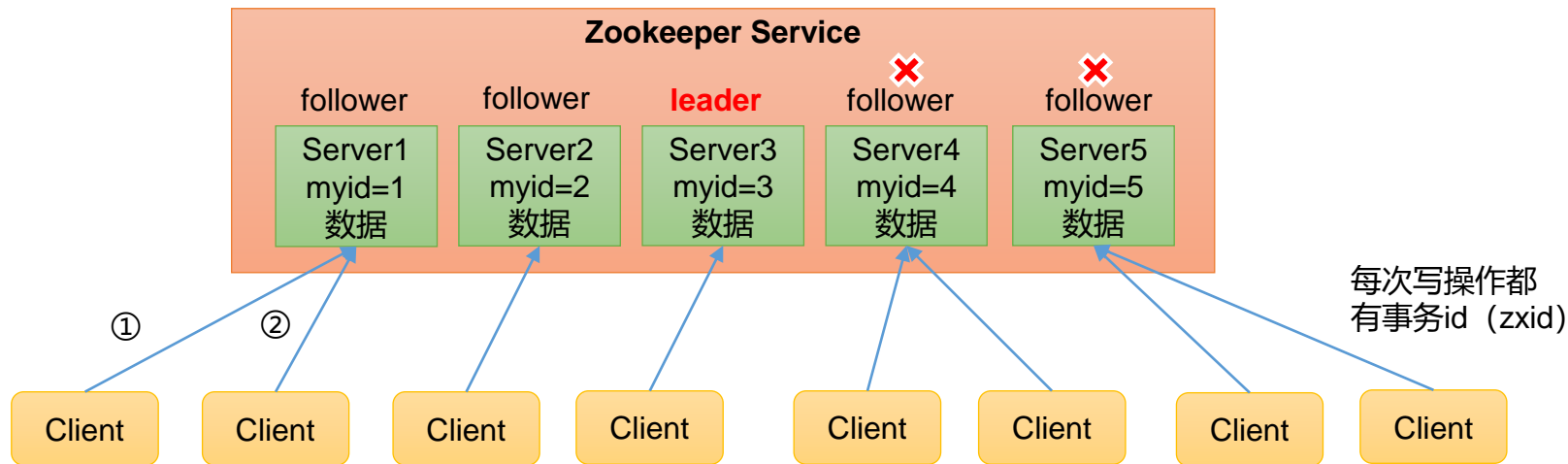




Zookeeper从设计模式角度来理解：是一个基于观察者模式设计的分布式服务管理框架，它负责存储和管理大家都关心的数据，然后接受观察者的注册，一旦这些数据的状态发生变化，Zookeeper就将负责通知已经在Zookeeper上注册的那些观察者做出相应的反应。



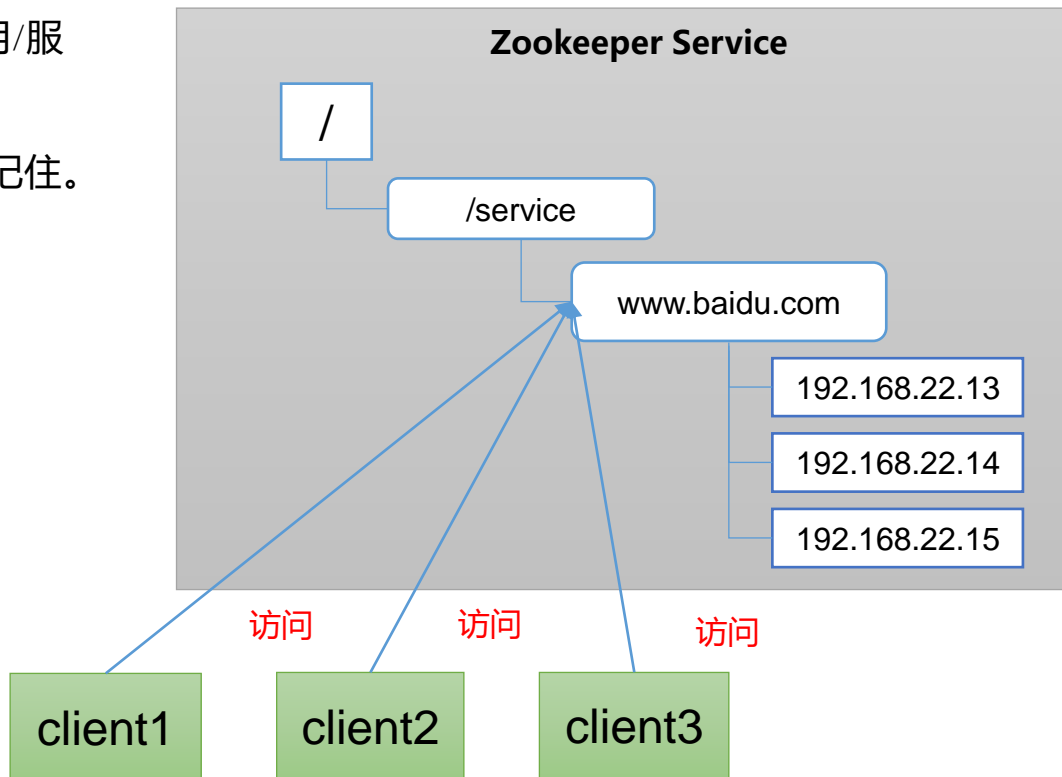


- 1) Zookeeper: 一个领导者 (Leader)，多个跟随者 (Follower) 组成的集群。
- 2) 集群中只要有**半数以上**节点存活，Zookeeper集群就能正常服务。所以Zookeeper适合安装奇数台服务器。
- 3) 全局数据一致: 每个Server保存一份相同的数据副本，Client无论连接到哪个Server，数据都是一致的。
- 4) 更新请求顺序执行，来自同一个Client的更新请求按其发送顺序依次执行。
- 5) 数据更新原子性，一次数据更新要么成功，要么失败。
- 6) 实时性，在一定时间范围内，Client能读到最新数据。



在分布式环境下，经常需要对应用/服务进行统一命名，便于识别。

例如：IP不容易记住，而域名容易记住。





1) 分布式环境下，配置文件同步非常常见。

(1) 一般要求一个集群中，所有节点的配置信息是一致的，比如 Kafka 集群。

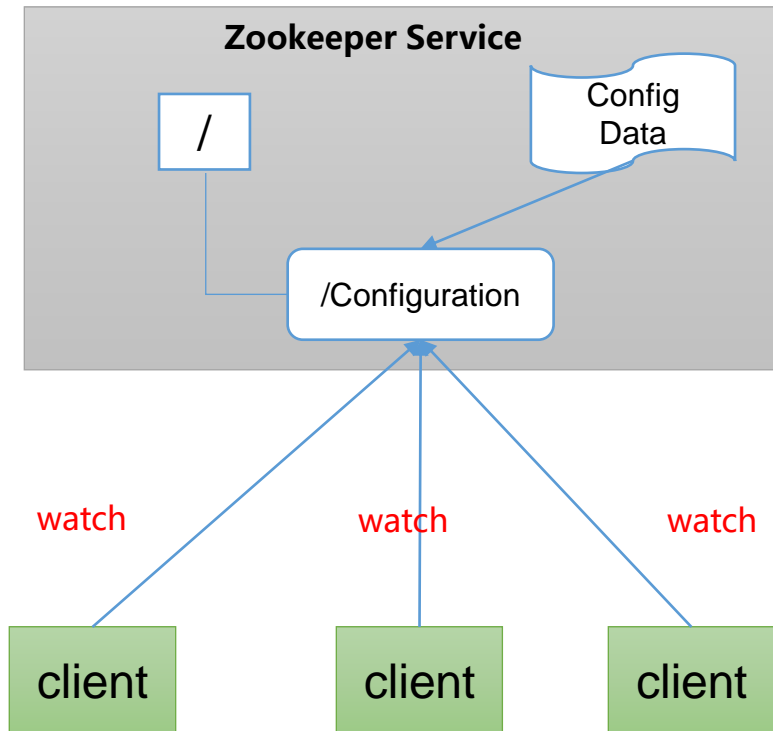
(2) 对配置文件修改后，希望能够快速同步到各个节点上。

2) 配置管理可交由ZooKeeper实现。

(1) 可将配置信息写入ZooKeeper上的一个Znode。

(2) 各个客户端服务器监听这个Znode。

(3) 一旦Znode中的数据被修改，ZooKeeper将通知各个客户端服务器。





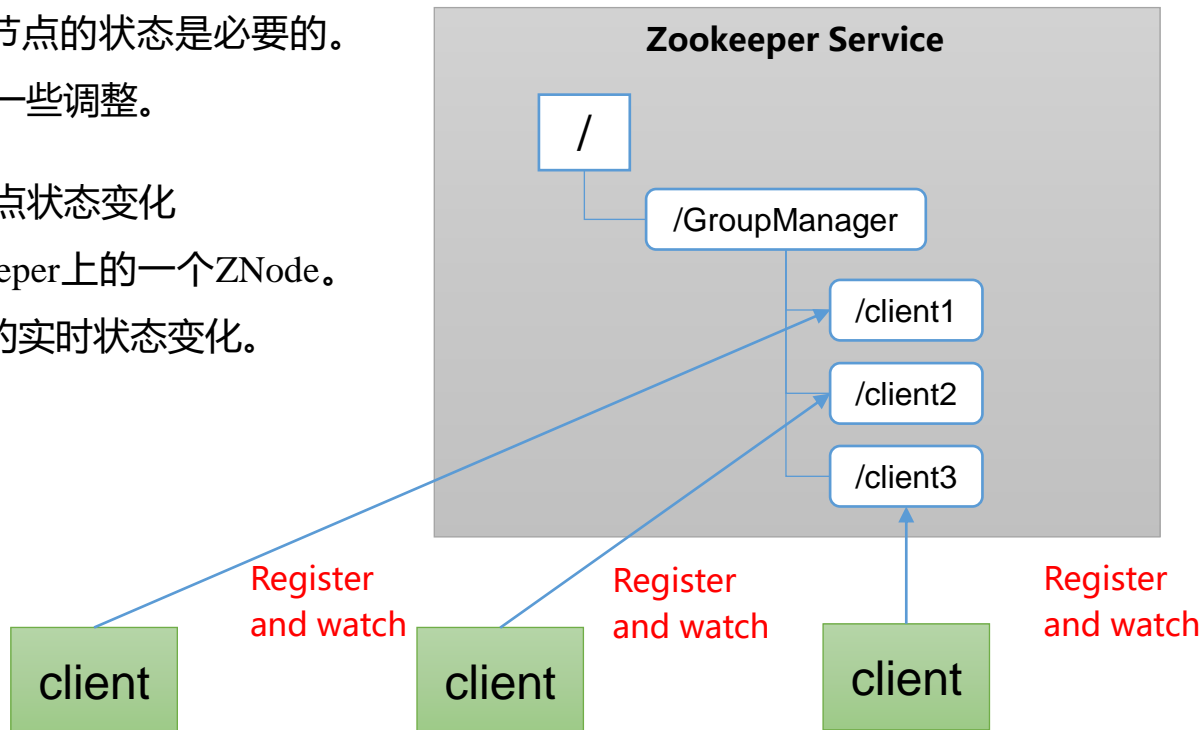
1) 分布式环境中，实时掌握每个节点的状态是必要的。

(1) 可根据节点实时状态做出一些调整。

2) ZooKeeper可以实现实时监控节点状态变化

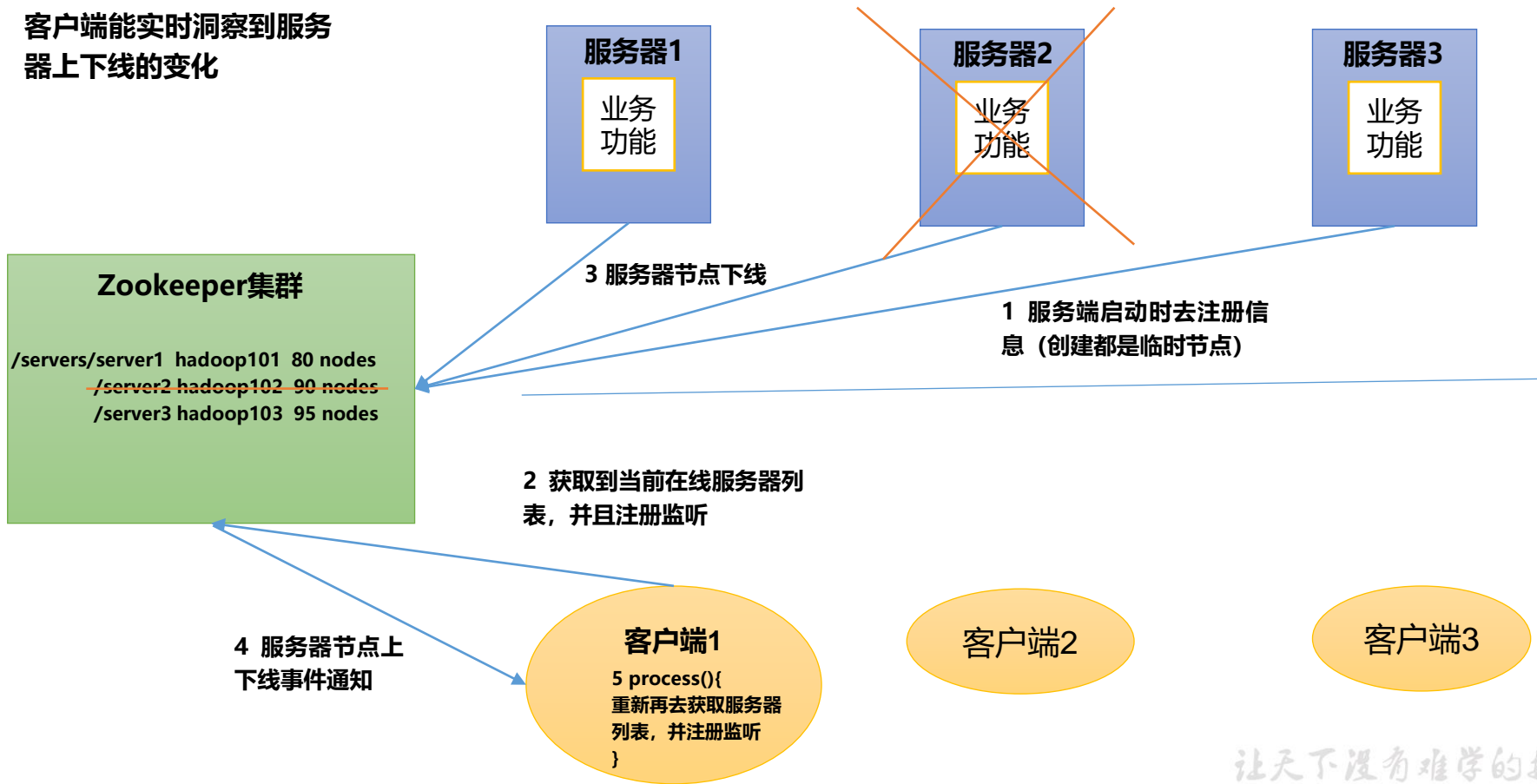
(1) 可将节点信息写入ZooKeeper上的一个ZNode。

(2) 监听这个ZNode可获取它的实时状态变化。



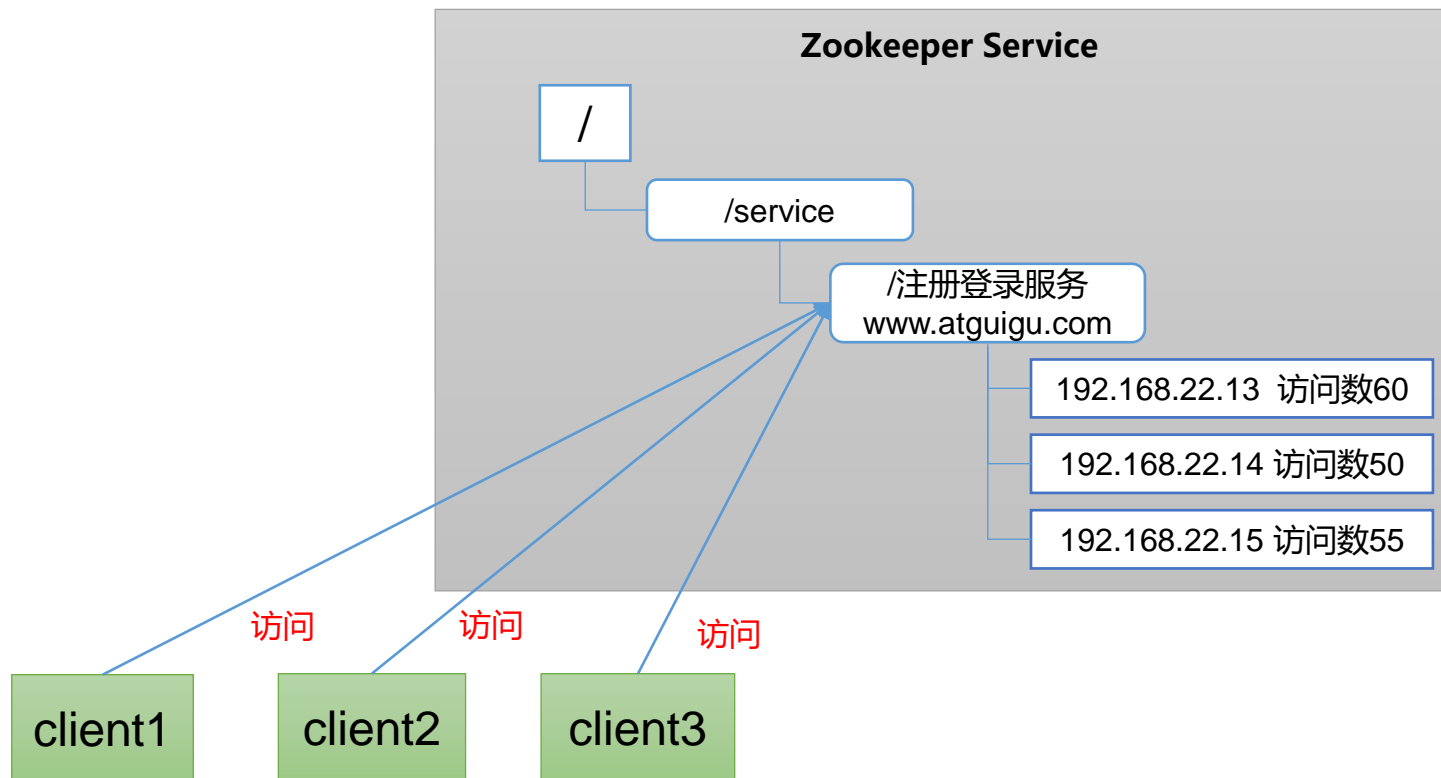


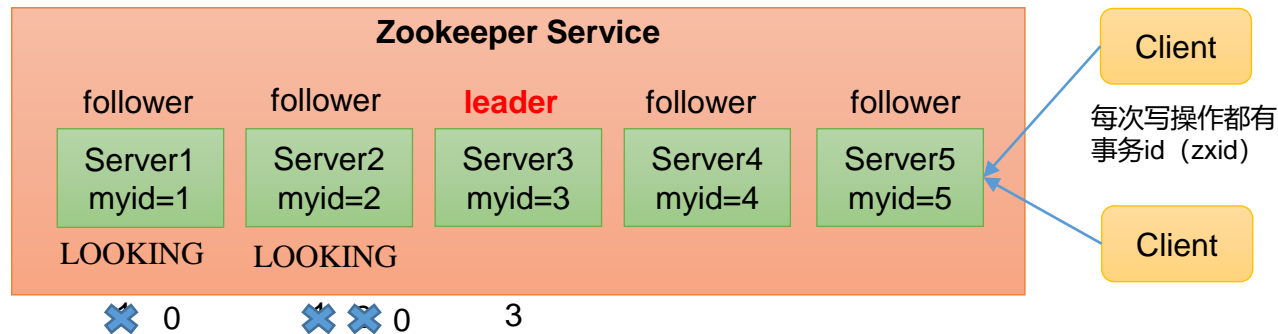
客户端能实时洞察到服务器上下线的变化





在Zookeeper中记录每台服务器的访问数，让访问数最少的服务器去处理最新的客户端请求





SID: 服务器ID。用来唯一标识一台 ZooKeeper集群中的机器，每台机器不能重复，和myid一致。

ZXID: 事务ID。ZXID是一个事务ID，用来标识一次服务器状态的变更。在某一时刻，集群中的每台机器的ZXID值不一定完全一致，这和ZooKeeper服务器对于客户端“更新请求”的处理逻辑有关。

Epoch: 每个Leader任期的代号。没有Leader时同一轮投票过程中的逻辑时钟值是相同的。每投完一次票这个数据就会增加

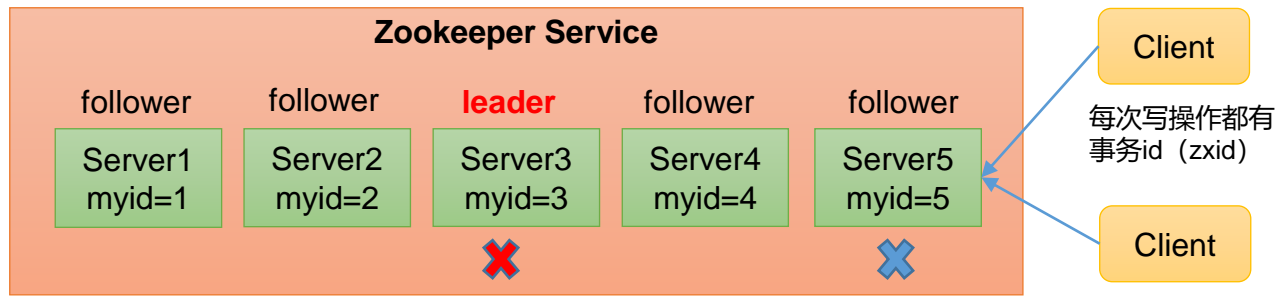
(1) 服务器1启动，发起一次选举。服务器1投自己一票。此时服务器1票数一票，不够半数以上（3票），选举无法完成，服务器1状态保持为LOOKING;

(2) 服务器2启动，再发起一次选举。服务器1和2分别投自己一票并交换选票信息：此时服务器1发现服务器2的myid比自己目前投票推举的（服务器1）大，更改选票为推举服务器2。此时服务器1票数0票，服务器2票数2票，没有半数以上结果，选举无法完成，服务器1，2状态保持LOOKING

(3) 服务器3启动，发起一次选举。此时服务器1和2都会更改选票为服务器3。此次投票结果：服务器1为0票，服务器2为0票，服务器3为3票。此时服务器3的票数已经超过半数，服务器3当选Leader。服务器1，2更改状态为FOLLOWING，服务器3更改状态为LEADING;

(4) 服务器4启动，发起一次选举。此时服务器1，2，3已经不是LOOKING状态，不会更改选票信息。交换选票信息结果：服务器3为3票，服务器4为1票。此时服务器4服从多数，更改选票信息为服务器3，并更改状态为FOLLOWING;

(5) 服务器5启动，同4一样当小弟。



SID: 服务器ID。用来唯一标识一台ZooKeeper集群中的机器，每台机器不能重复，和myid一致。

ZXID: 事务ID。ZXID是一个事务ID，用来标识一次服务器状态的变更。在某一时刻，集群中的每台机器的ZXID值不一定完全一致，这和ZooKeeper服务器对于客户端“更新请求”的处理逻辑有关。

Epoch: 每个Leader任期的代号。没有Leader时同一轮投票过程中的逻辑时钟值是相同的。每投完一次票这个数据就会增加

(1) 当ZooKeeper集群中的一台服务器出现以下两种情况之一时，就会开始进入Leader选举：

- 服务器初始化启动。
- 服务器运行期间无法和Leader保持连接。

(2) 而当一台机器进入Leader选举流程时，当前集群也可能会处于以下两种状态：

- 集群中本来就已经存在一个Leader。
对于第一种已经存在Leader的情况，机器试图去选举Leader时，会被告知当前服务器的Leader信息，对于该机器来说，仅仅需要和Leader机器建立连接，并进行状态同步即可。
- 集群中确实不存在Leader。

假设ZooKeeper由5台服务器组成，SID分别为1、2、3、4、5，ZXID分别为8、8、8、7、7，并且此时SID为3的服务器是Leader。某一时刻，3和5服务器出现故障，因此开始进行Leader选举。

	(EPOCH, ZXID, SID)	(EPOCH, ZXID, SID)	(EPOCH, ZXID, SID)
SID为1、2、4的机器投票情况：	(1, 8, 1)	(1, 8, 2)	(1, 7, 4)

选举Leader规则： ①EPOCH大的直接胜出 ②EPOCH相同，事务id大的胜出 ③事务id相同，服务器id大的胜出

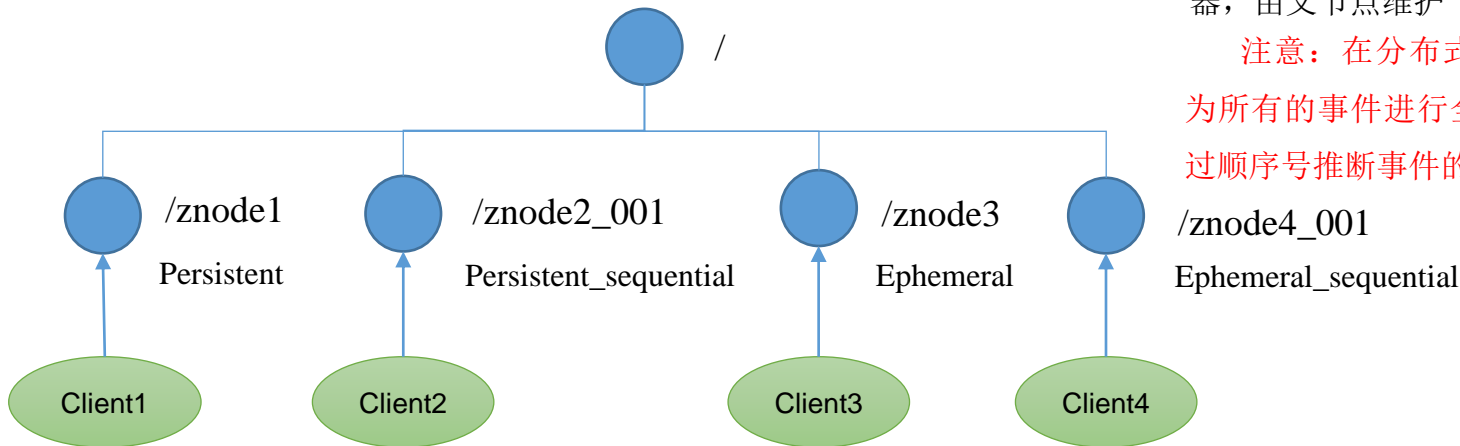


持久（Persistent）：客户端和服务端断开连接后，创建的节点不删除

短暂（Ephemeral）：客户端和服务端断开连接后，创建的节点自己删除

说明：创建znode时设置顺序标识，znode名称后会附加一个值，顺序号是一个单调递增的计数器，由父节点维护

注意：在分布式系统中，顺序号可以被用于为所有的事件进行全局排序，这样客户端可以通过顺序号推断事件的顺序



（1）持久化目录节点

客户端与Zookeeper断开连接后，该节点依旧存在

（2）持久化顺序编号目录节点

客户端与Zookeeper断开连接后，该节点依旧存在，只是Zookeeper给该节点名称进行顺序编号

（3）临时目录节点

客户端与Zookeeper断开连接后，该节点被删除

（4）临时顺序编号目录节点

客户端与Zookeeper断开连接后，该节点被删除，只是

Zookeeper给该节点名称进行顺序编号。

让天下没有难学的技术



1、监听原理详解

- 1) 首先要有一个main()线程
- 2) 在main线程中创建Zookeeper客户端，这时就会创建两个线程，一个负责网络连接通信（connect），一个负责监听（listener）。
- 3) 通过connect线程将注册的监听事件发送给Zookeeper。
- 4) 在Zookeeper的注册监听器列表中将注册的监听事件添加到列表中。
- 5) Zookeeper监听到有数据或路径变化，就会将这个信息发送给listener线程。
- 6) listener线程内部调用了process()方法。

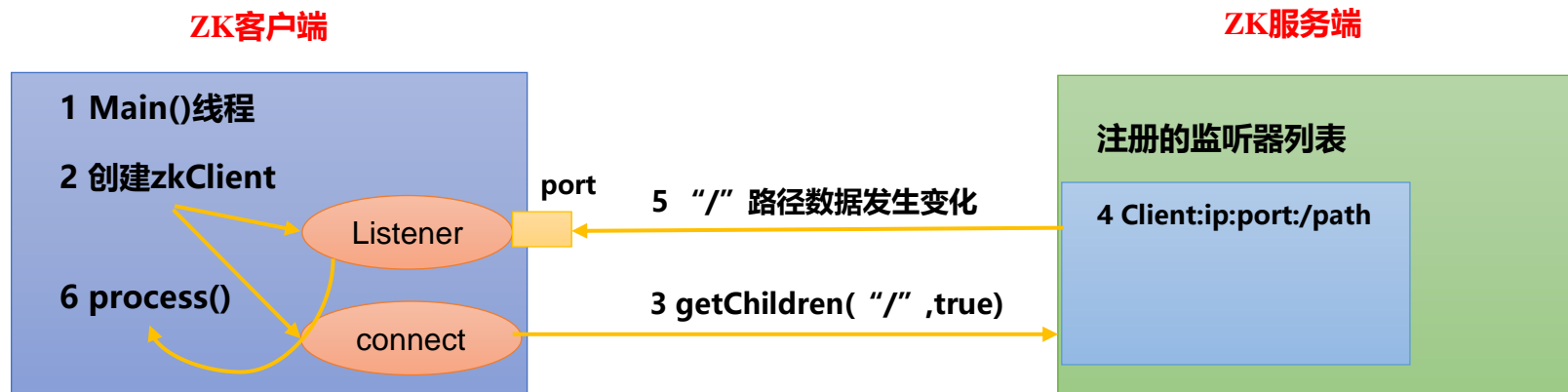
2、常见的监听

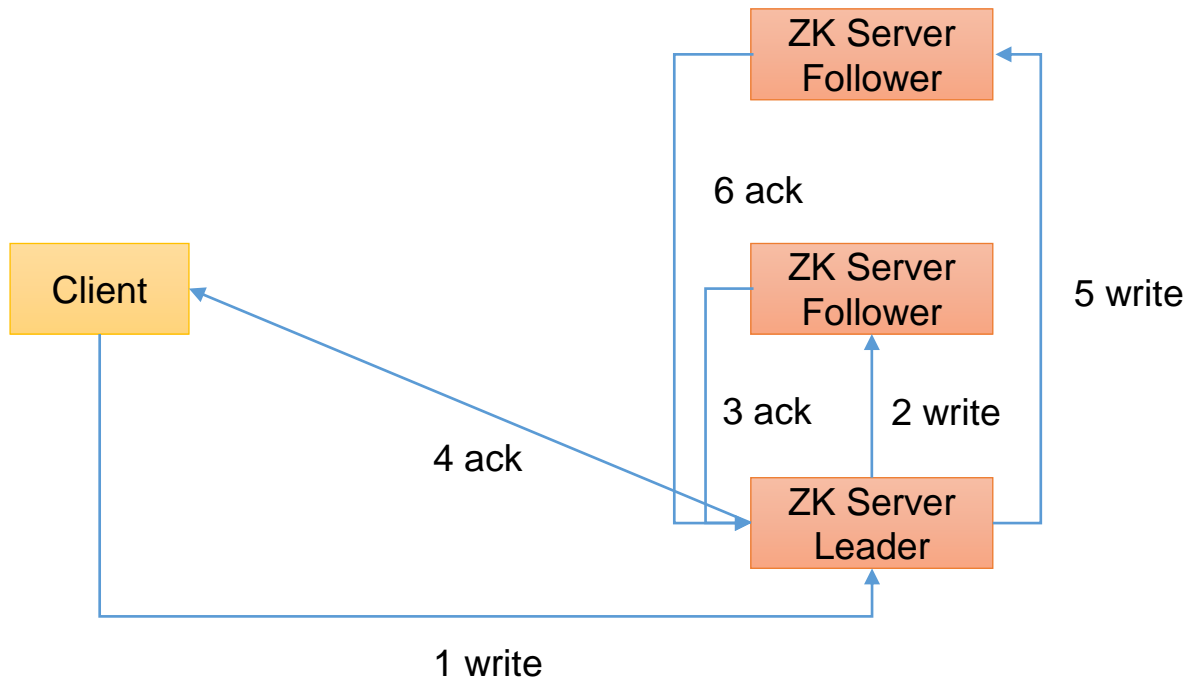
- 1) 监听节点数据的变化

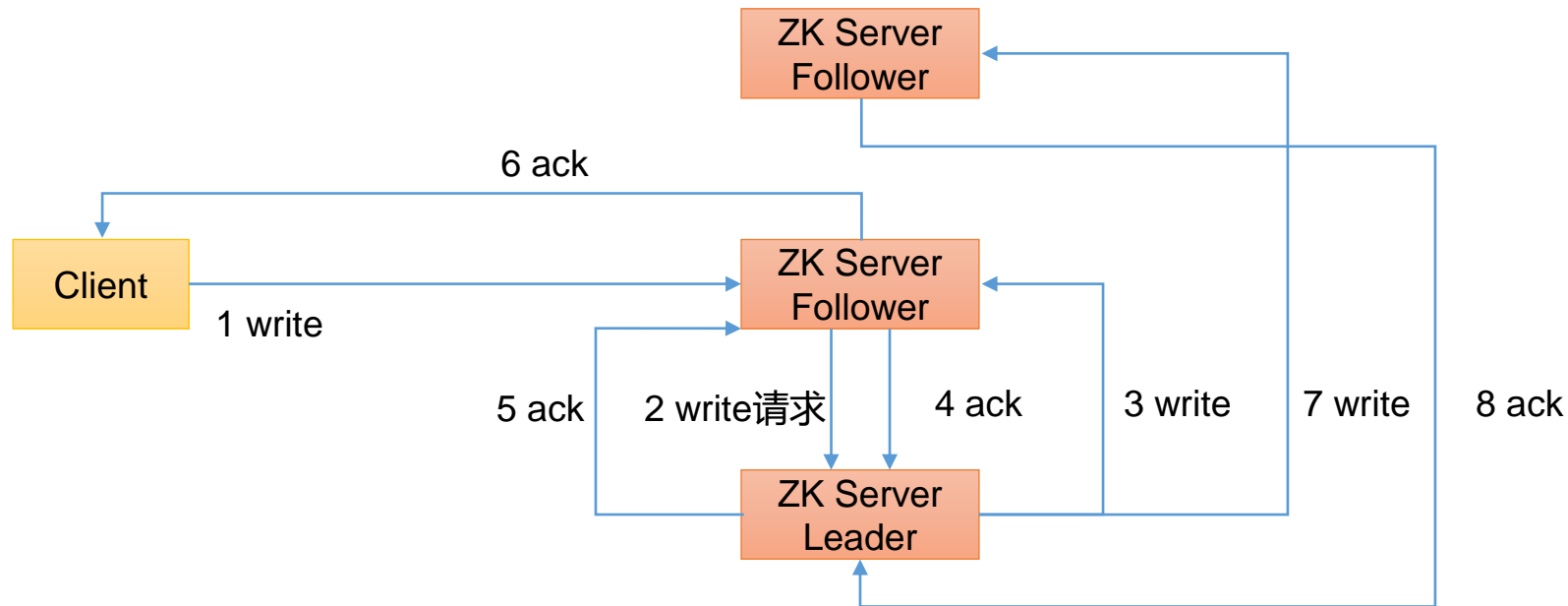
`get path [watch]`

- 2) 监听子节点增减的变化

`ls path [watch]`

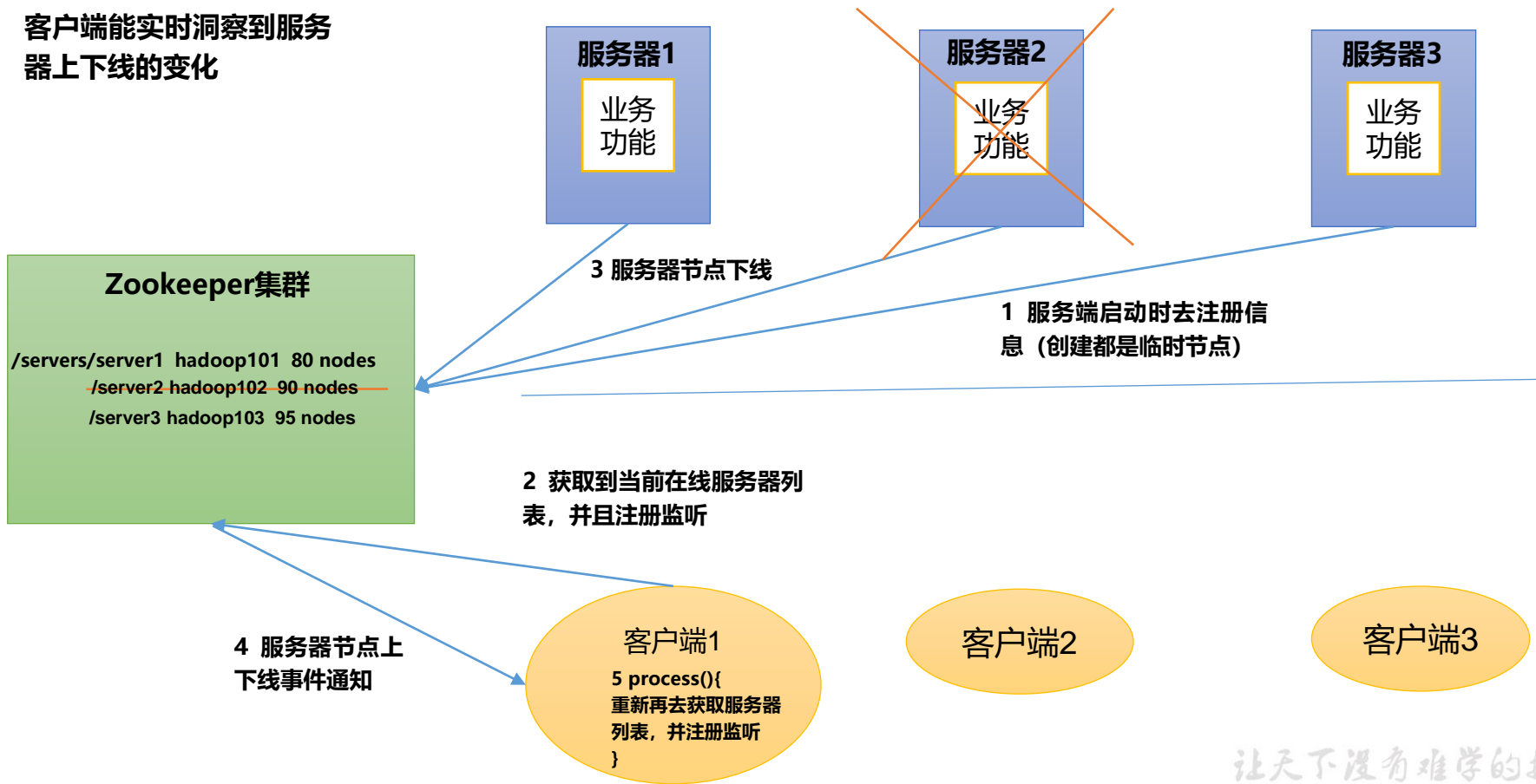


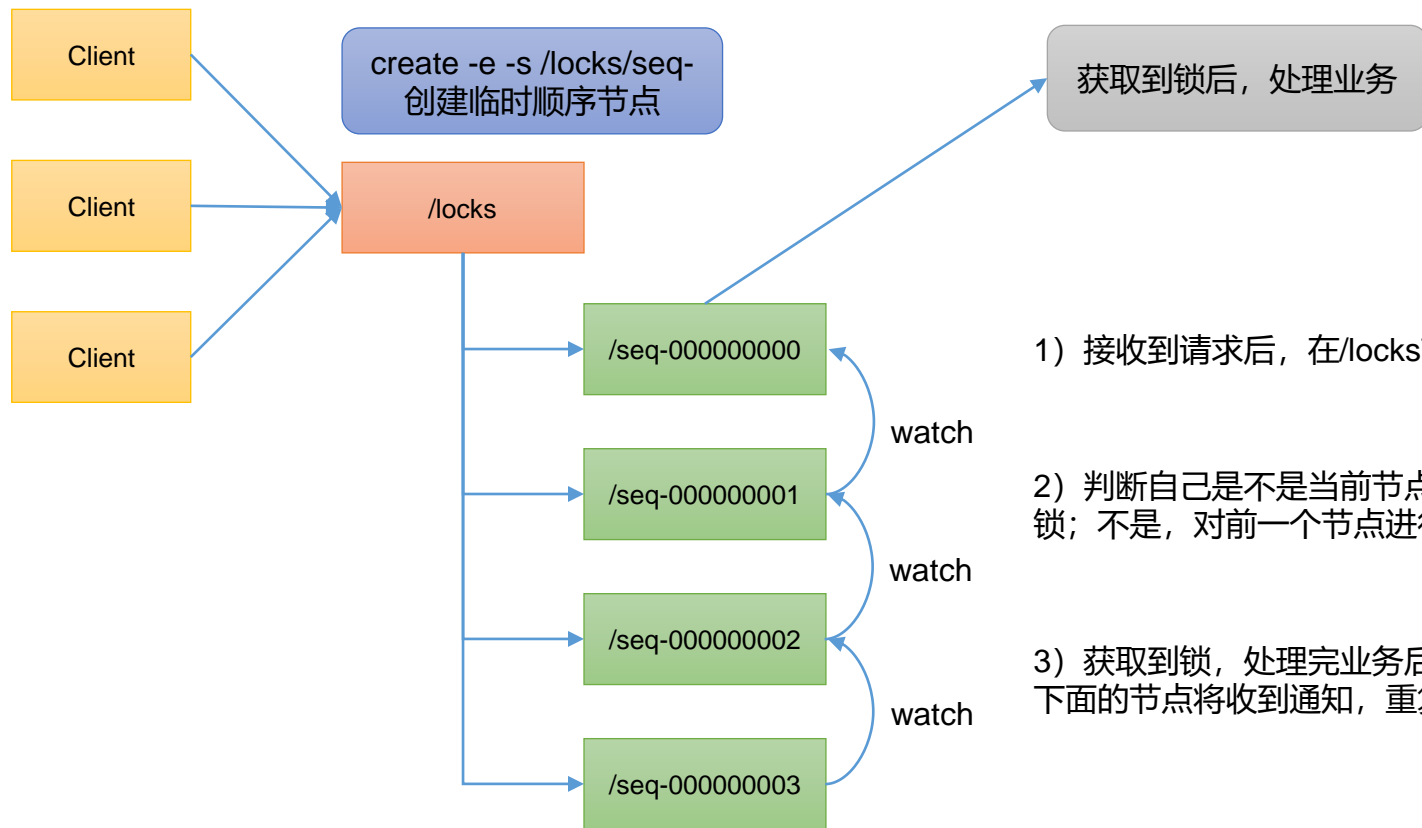






客户端能实时洞察到服务器上下线的变化





1) 接收到请求后, 在/locks节点下创建一个临时顺序节点

2) 判断自己是不是当前节点下最小的节点: 是, 获取到锁; 不是, 对前一个节点进行监听

3) 获取到锁, 处理完业务后, delete节点释放锁, 然后下面的节点将收到通知, 重复第二步判断



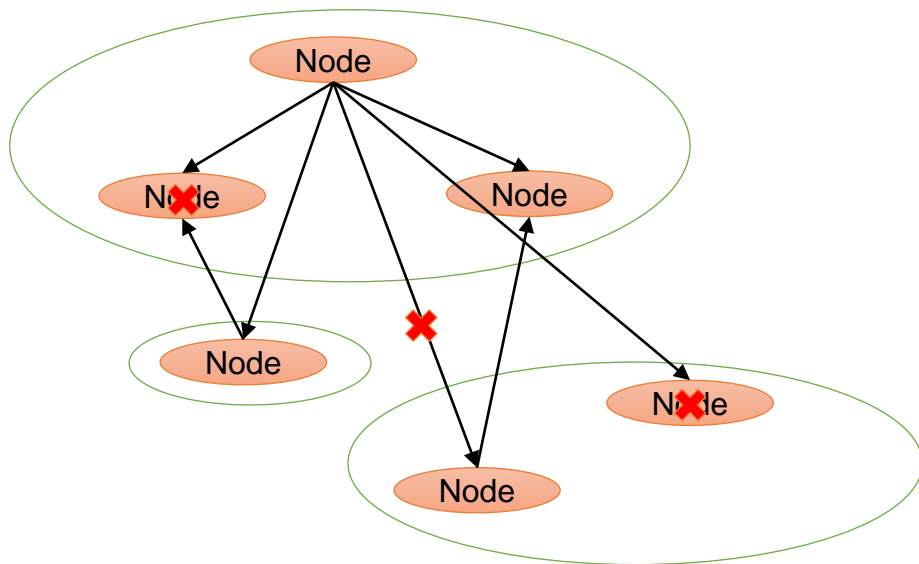
拜占庭将军问题是一个协议问题，拜占庭帝国军队的将军们必须全体一致的决定是否攻击某一支敌军。问题是这些将军在地理上是分隔开来的，并且将军中存在叛徒。叛徒可以任意行动以达到以下目标：**欺骗某些将军采取进攻行动；促成一个不是所有将军都同意的决定，如当将军们不希望进攻时促成进攻行动；或者迷惑某些将军，使他们无法做出决定。**如果叛徒达到了这些目的之一，则任何攻击行动的结果都是注定要失败的，只有完全达成一致的努力才能获得胜利。





Paxos算法：一种基于消息传递且具有高度容错特性的一致性算法。

Paxos算法解决的问题：就是如何快速正确的在一个分布式系统中对某个数据值达成一致，并且保证不论发生任何异常，都不会破坏整个系统的一致性。



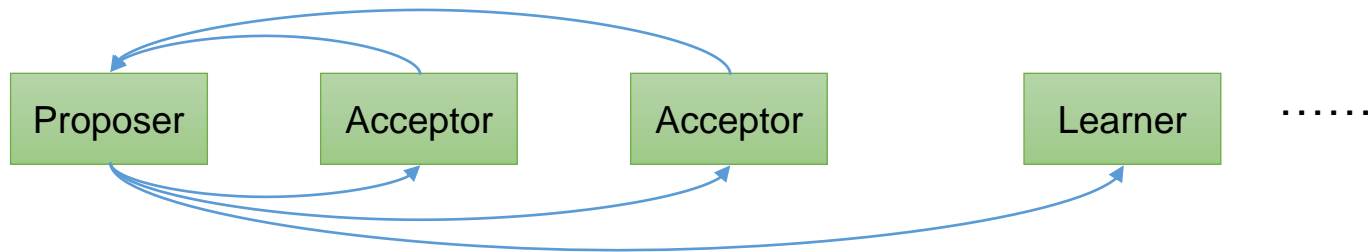
机器宕机

网络异常（延迟、重复、丢失）

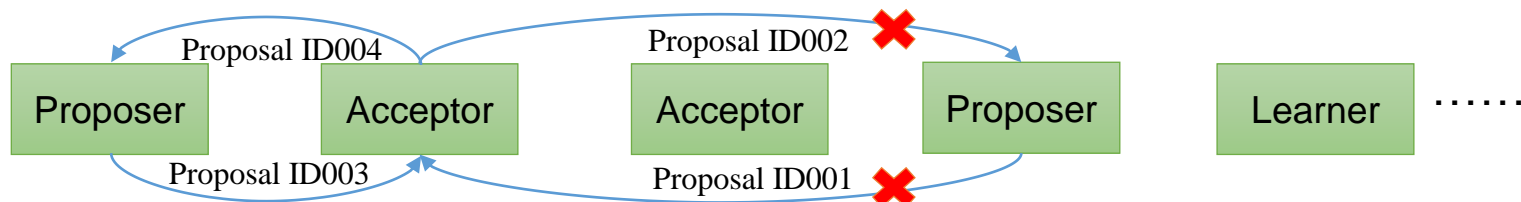


Paxos算法描述:

- 在一个Paxos系统中，首先将所有节点划分为Proposer（提议者），Acceptor（接受者），和Learner（学习者）。（注意：每个节点都可以身兼数职）。



- 一个完整的Paxos算法流程分为三个阶段：
- Prepare准备阶段
 - Proposer向多个Acceptor发出Propose请求Promise（承诺）
 - Acceptor针对收到的Propose请求进行Promise（承诺）
- Accept接受阶段
 - Proposer收到多数Acceptor承诺的Promise后，向Acceptor发出Propose请求
 - Acceptor针对收到的Propose请求进行Accept处理
- Learn学习阶段：Proposer将形成的决议发送给所有Learners



(1) Prepare: Proposer生成全局唯一且递增的Proposal ID，向所有Acceptor发送Propose请求，这里无需携带提案内容，只携带Proposal ID即可。

(2) Promise: Acceptor收到Propose请求后，做出“两个承诺，一个应答”。

- 不再接受Proposal ID小于等于（注意：这里是 \leq ）当前请求的Propose请求。
- 不再接受Proposal ID小于（注意：这里是 $<$ ）当前请求的Accept请求。
- 不违背以前做出的承诺下，回复已经Accept过的提案中Proposal ID最大的那个提案的Value和Proposal ID，没有则返回空值。

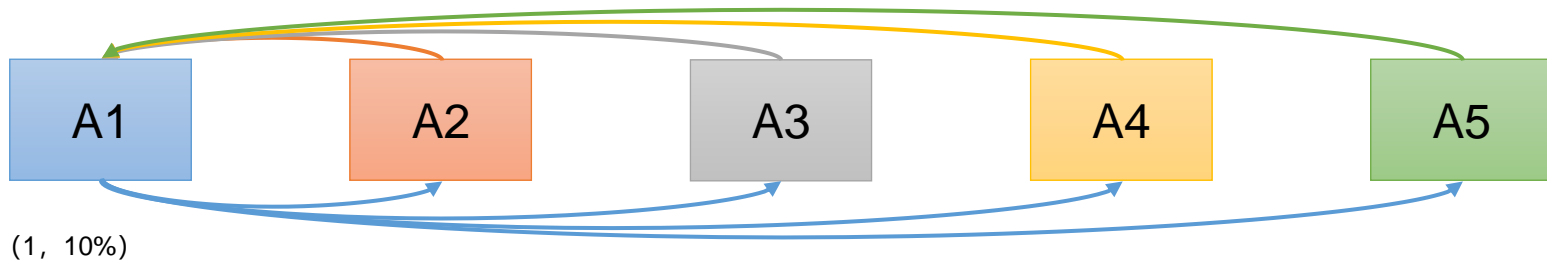
(3) Propose: Proposer收到多数Acceptor的Promise应答后，从应答中选择Proposal ID最大的提案的Value，作为本次要发起的提案。如果所有应答的提案Value均为空值，则可以自己随意决定提案Value。然后携带当前Proposal ID，向所有Acceptor发送Propose请求。

(4) Accept: Acceptor收到Propose请求后，在不违背自己之前做出的承诺下，接受并持久化当前Proposal ID和提案Value。

(5) Learn: Proposer收到多数Acceptor的Accept后，决议形成，将形成的决议发送给所有Learner。



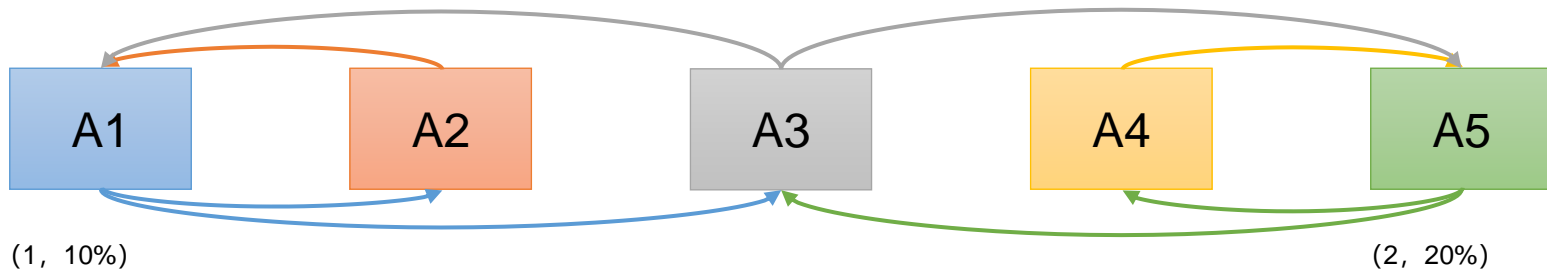
- 有A1, A2, A3, A4, A5 5位议员，就税率问题进行决议。



- A1发起1号Proposal的Propose，等待Promise承诺；
- A2-A5回应Promise；
- A1在收到两份回复时就会发起税率10%的Proposal；
- A2-A5回应Accept；
- 通过Proposal，税率10%。



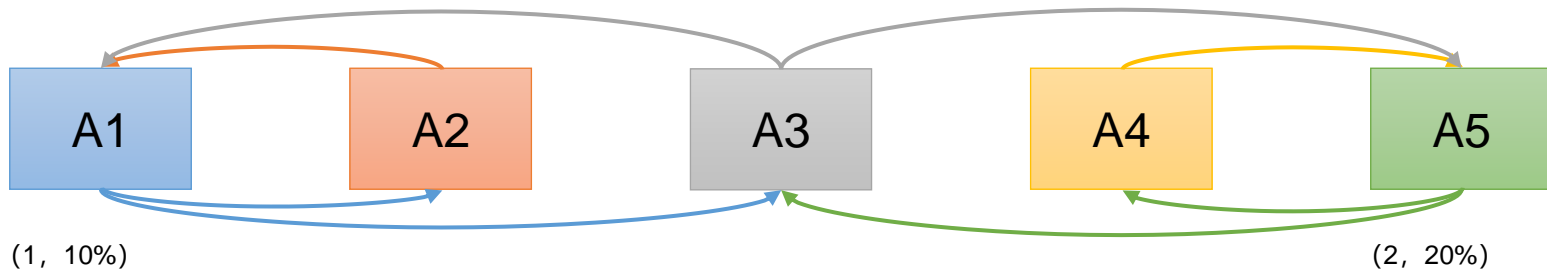
- 现在我们假设在A1提出提案的同时, A5决定将税率定为20%



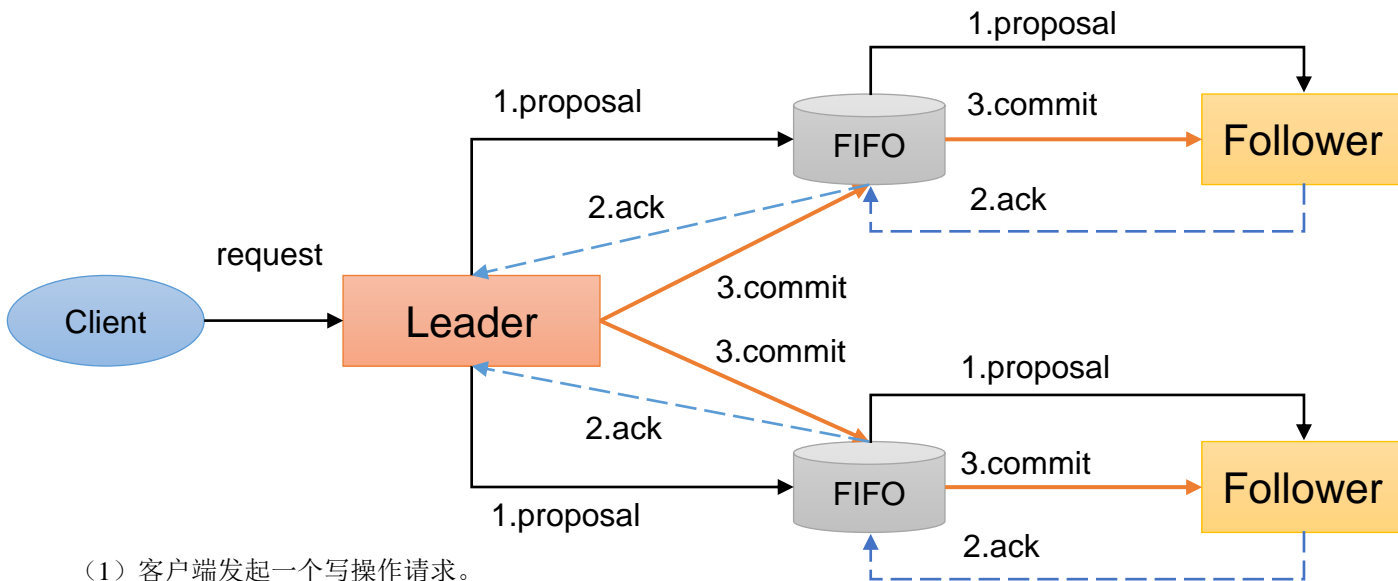
- A1, A5同时发起Propose (序号分别为1, 2)
- A2承诺A1, A4承诺A5, A3行为成为关键
- 情况1: A3先收到A1消息, 承诺A1。
- A1发起Proposal (1, 10%) , A2, A3接受。
- 之后A3又收到A5消息, 回复A1: (1, 10%) , 并承诺A5。
- A5发起Proposal (2, 20%) , A3, A4接受。之后A1, A5同时广播决议。



- 现在我们假设在A1提出提案的同时, A5决定将税率定为20%



- A1, A5同时发起Propose (序号分别为1, 2)
- A2承诺A1, A4承诺A5, A3行为成为关键
- 情况2: A3先收到A1消息, 承诺A1。之后立刻收到A5消息, 承诺A5。
- A1发起Proposal (1, 10%) , 无足够响应, A1重新Propose (序号3) , A3再次承诺A1。
- A5发起Proposal (2, 20%) , 无足够相应。 A5重新Propose (序号4) , A3再次承诺A5。
-



ZAB协议针对事务请求的处理过程类似于一个两阶段提交过程

- (1) 广播事务阶段
- (2) 广播提交操作

这两阶段提交模型如下，有可能因为Leader宕机带来数据不一致，比如

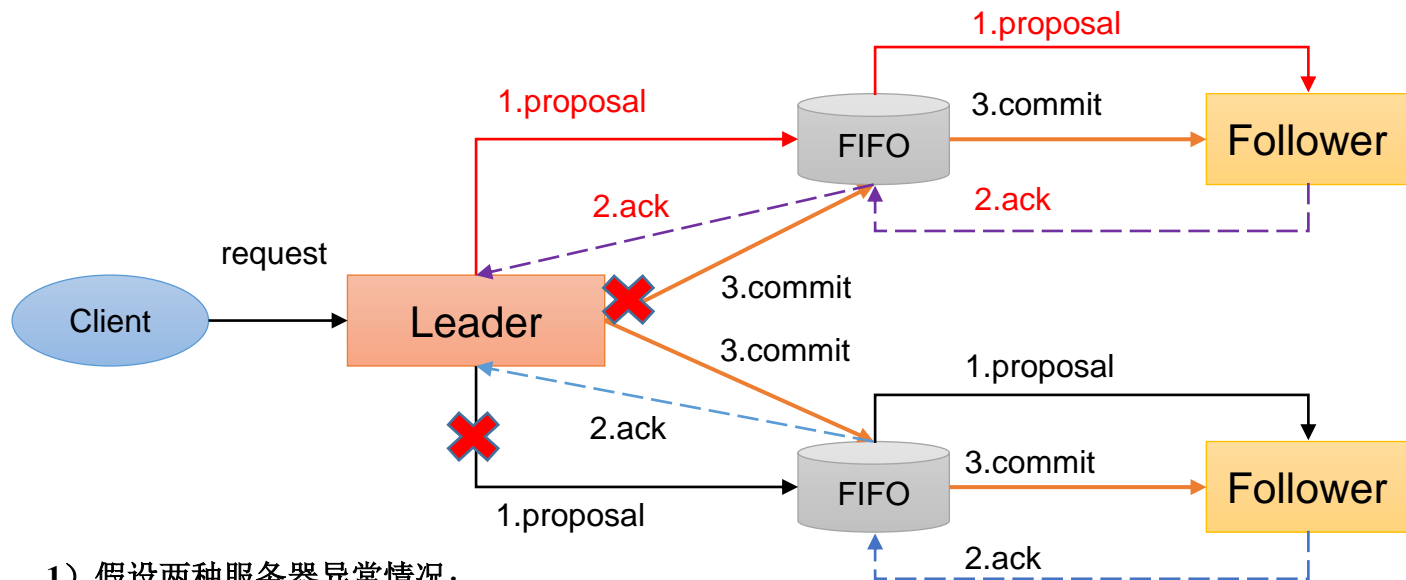
- (1) Leader发起一个事务Proposal后就宕机，Follower都没有Proposal
- (2) Leader收到半数ACK宕机，没来得及向Follower发送Commit

怎么解决呢？ZAB引入了崩溃恢复模式。

- (1) 客户端发起一个写操作请求。
- (2) Leader服务器将客户端的请求转化为事务Proposal提案，同时为每个Proposal分配一个全局的ID，即zxid。
- (3) Leader服务器为每个Follower服务器分配一个单独的队列，然后将需要广播的Proposal依次放到队列中去，并且根据FIFO策略进行消息发送。
- (4) Follower接收到Proposal后，会首先将其以事务日志的方式写入本地磁盘中，写入成功后向Leader反馈一个Ack响应消息。
- (5) Leader接收到超过半数以上Follower的Ack响应消息后，即认为消息发送成功，可以发送commit消息。
- (6) Leader向所有Follower广播commit消息，同时自身也会完成事务提交。Follower接收到commit消息后，会将上一条事务提交。
- (7) Zookeeper采用Zab协议的核心，就是只要有一台服务器提交了Proposal，就要确保所有的服务器最终都能正确提交Proposal。



一旦Leader服务器出现崩溃或者由于网络原因导致Leader服务器失去了与过半 Follower的联系，那么就会进入崩溃恢复模式。



1) 假设两种服务器异常情况：

(1) 假设一个事务在Leader提出之后，Leader挂了。

(2) 一个事务在Leader上提交了，并且过半的Follower都响应Ack了，但是Leader在Commit消息发出之前挂了。

2) Zab协议崩溃恢复要求满足以下两个要求：

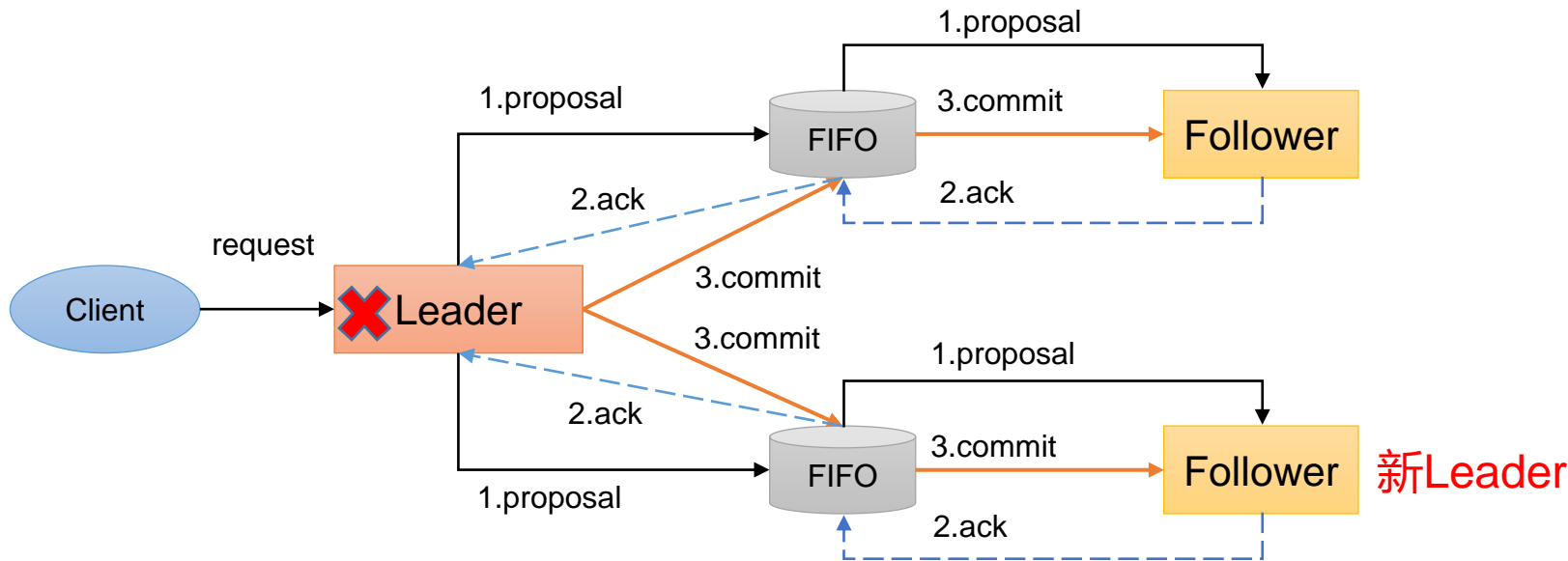
(1) 确保已经被Leader提交的提案Proposal，必须最终被所有的Follower服务器提交。（已经产生的提案，Follower必须执行）

(2) 确保丢弃已经被Leader提出的，但是没有被提交的Proposal。（丢弃胎死腹中的提案）

让天下没有难学的技术



崩溃恢复主要包括两部分：**Leader选举**和**数据恢复**。

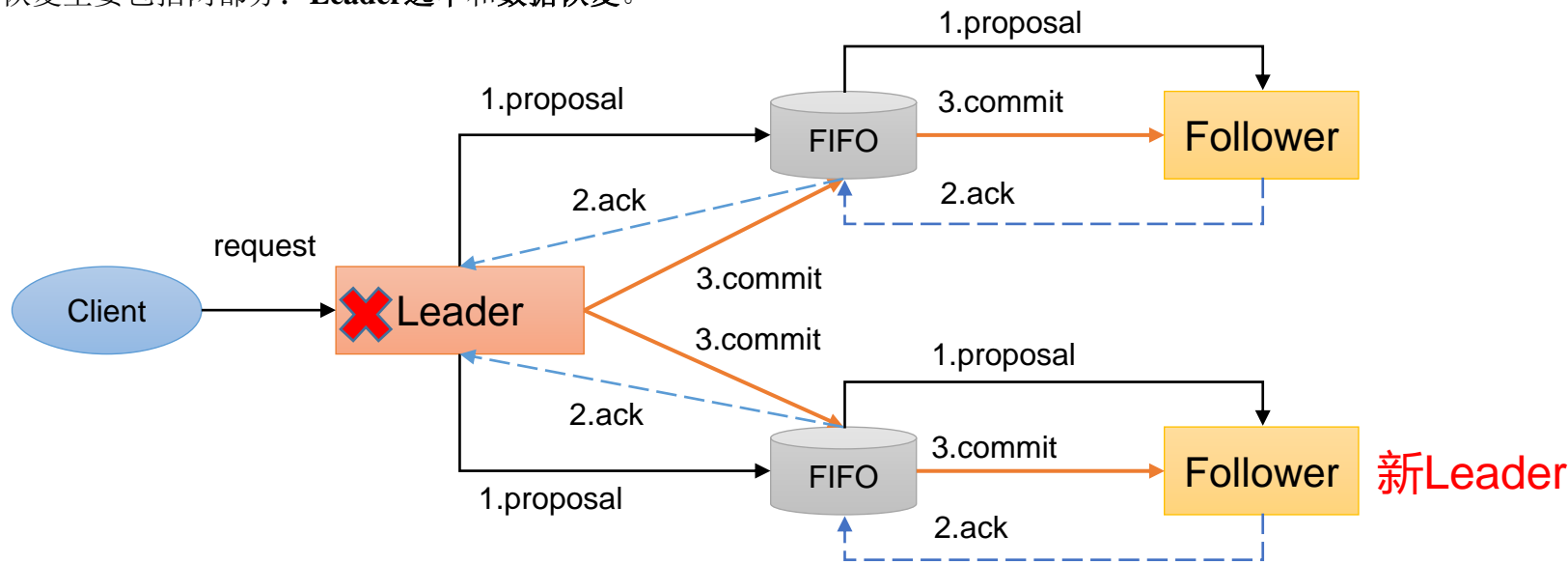


Leader选举：根据上述要求，Zab协议需要保证选举出来的Leader需要满足以下条件：

- (1) 新选举出来的Leader不能包含未提交的Proposal。即**新Leader必须都是已经提交了Proposal的Follower服务器节点**。
- (2) **新选举的Leader节点中含有最大的zxid**。这样做的好处是可以避免Leader服务器检查Proposal的提交和丢弃工作。



崩溃恢复主要包括两部分：**Leader选举**和**数据恢复**。



Zab如何数据同步:

(1) 完成Leader选举后，在正式开始工作之前（接收事务请求，然后提出新的Proposal），**Leader服务器会首先确认事务日志中的所有的Proposal 是否已经被集群中过半的服务器Commit。**

(2) Leader服务器需要确保所有的Follower服务器能够接收到每一条事务的Proposal，并且能将所有已经提交的事务Proposal应用到内存数据中。**等到Follower将所有尚未同步的事务Proposal都从Leader服务器上同步过，并且应用到内存数据中以后，Leader才会把该Follower加入到真正可用的Follower列表中。**



Zab数据同步过程中，如何处理需要丢弃的Proposal？

在Zab的事务编号zxid设计中，zxid是一个64位的数字。其中低32位可以看成一个简单的单增计数器，针对客户端每一个事务请求，Leader在产生新的Proposal事务时，都会对该计数器加1。而高32位则代表了Leader周期的epoch编号。

epoch编号可以理解为当前集群所处的年代，或者周期。每次Leader变更之后都会在 epoch的基础上加1，这样旧的Leader崩溃恢复之后，其他Follower也不会听它的了，因为 Follower只服从epoch最高的Leader命令。

每当选举产生一个新的 Leader，就会从这个Leader服务器上取出本地事务日志充最大编号Proposal的zxid，并从zxid中解析得到对应的epoch编号，然后再对其加1，之后该编号就作为新的epoch 值，并将低32位数字归零，由0开始重新生成zxid。

Zab协议通过epoch编号来区分Leader变化周期，能够有效避免不同的Leader错误的使用了相同的zxid编号提出了不一样的Proposal的异常情况。

基于以上策略，当一个包含了上一个Leader周期中尚未提交过的事务Proposal的服务器启动时，当这台机器加入集群中，以Follower角色连上Leader服务器后，Leader 服务器会根据自己服务器上最后提交的 Proposal来和Follower服务器的Proposal进行比对，比对的结果肯定是Leader要求Follower进行一个回退操作，回退到一个确实已经被集群中过半机器Commit的最新Proposal。



CAP理论告诉我们，一个分布式系统不可能同时满足以下三种

- 一致性（C:Consistency）
- 可用性（A:Available）
- 分区容错性（P:Partition Tolerance）

这三个基本需求，最多只能同时满足其中的两项，因为P是必须的，因此往往选择就在CP或者AP中。

1) 一致性（C:Consistency）

在分布式环境中，一致性是指数据在多个副本之间是否能够保持数据一致的特性。在一致性的需求下，当一个系统在数据一致的状态下执行更新操作后，应该保证系统的数据仍然处于一致的状态。

2) 可用性（A:Available）

可用性是指系统提供的服务必须一直处于可用的状态，对于用户的每一个操作请求总是能够在有限的时间内返回结果。

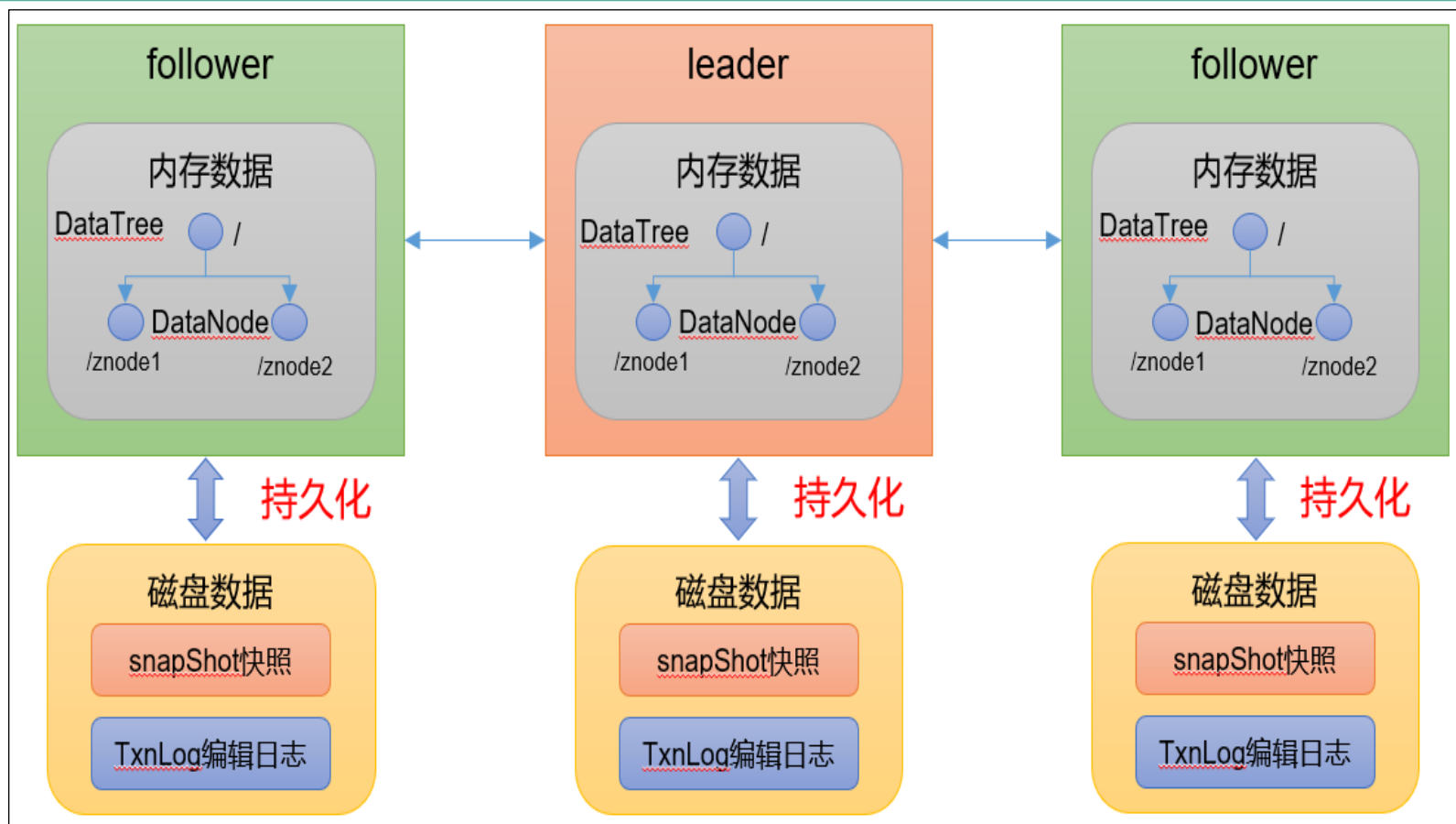
3) 分区容错性（P:Partition Tolerance）

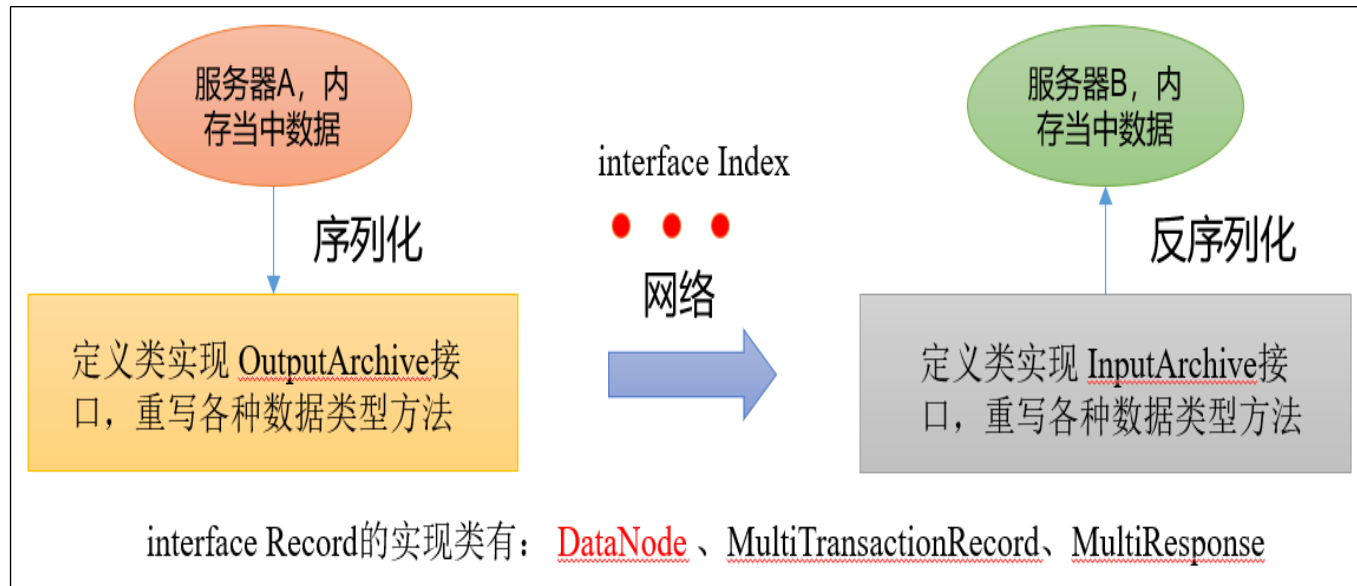
分布式系统在遇到任何网络分区故障的时候，仍然需要能够保证对外提供满足一致性和可用性的服务，除非是整个网络环境都发生了故障。

ZooKeeper保证的是CP

（1）ZooKeeper不能保证每次服务请求的可用性。（注：在极端环境下，ZooKeeper可能会丢弃一些请求，消费者程序需要重新请求才能获得结果）。所以说，ZooKeeper不能保证服务可用性。

（2）进行Leader选举时集群都是不可用。







zkServer.sh start → nohup "\$JAVA"
+ 一堆提交参数
+ \$ZOOMAIN (org.apache.zookeeper.server.quorum.QuorumPeerMain)
+ "\$ZOOCFG" (zkEnv.sh文件中ZOOCFG="zoo.cfg")

所以程序的入口
QuorumPeerMain.java

main()

// 1 服务端启动入口

new
QuorumPeerMain()

initializeAndRun

// 解析参数

parse

parseProperties
解析zoo.cfg

setupQuorumP
eerConfig

setupMyId
解析myid

// 过期快照删除

new
DatadirCleanup
Manager

getSnapRetain
Count()=3最少
保留3个快照

getPurgeInterva
l()=0关闭清除功
能

new PurgeTask
清理过期数据

// 通信初始化

runFromConfig

createFactory

zookeeper.serv
erCnxnFactory

Default is
`NIOServerCnx
nFactory`
默认是NIO通信

// 启动zk

quorumPeer.st
art()

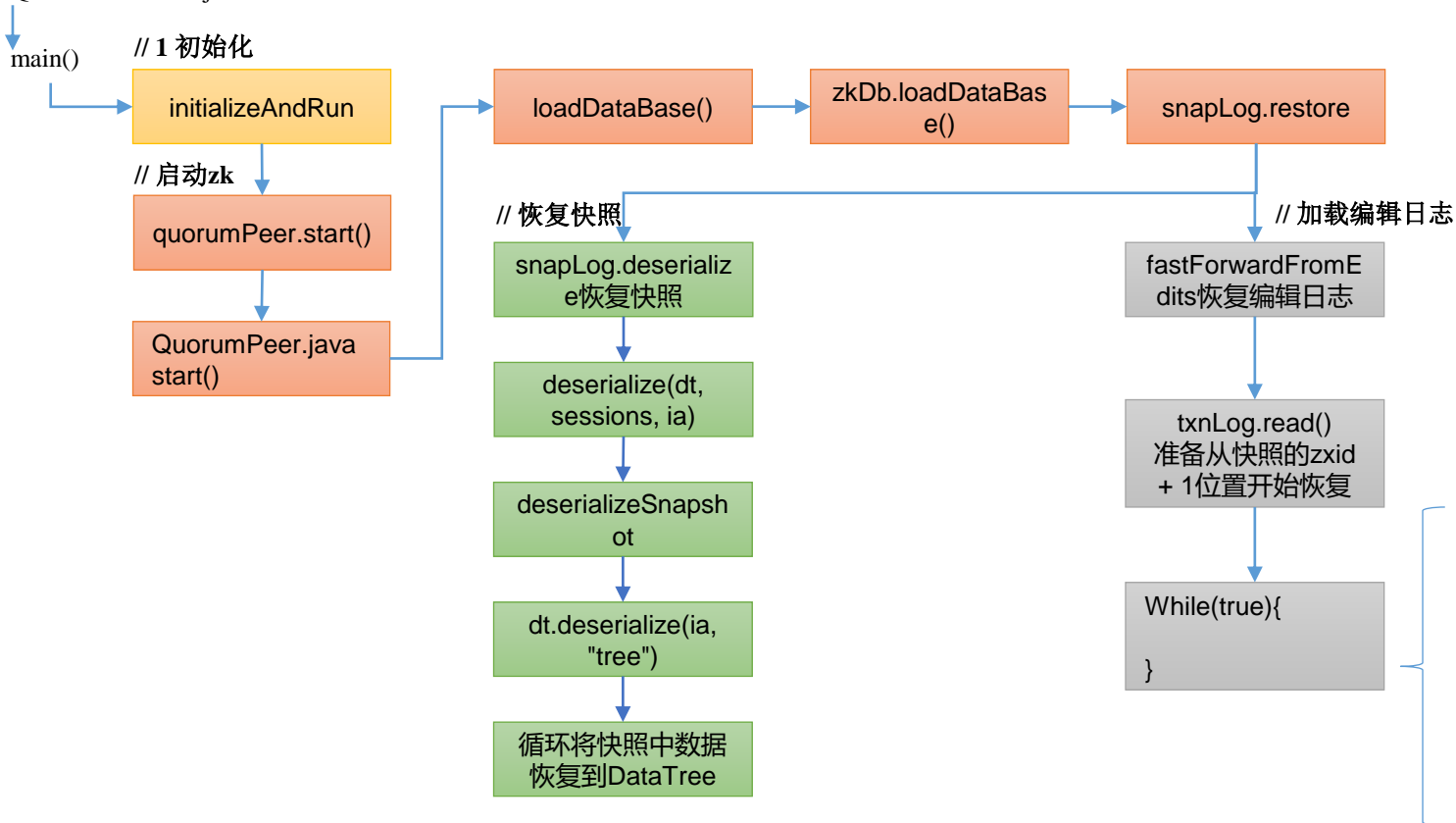
configure

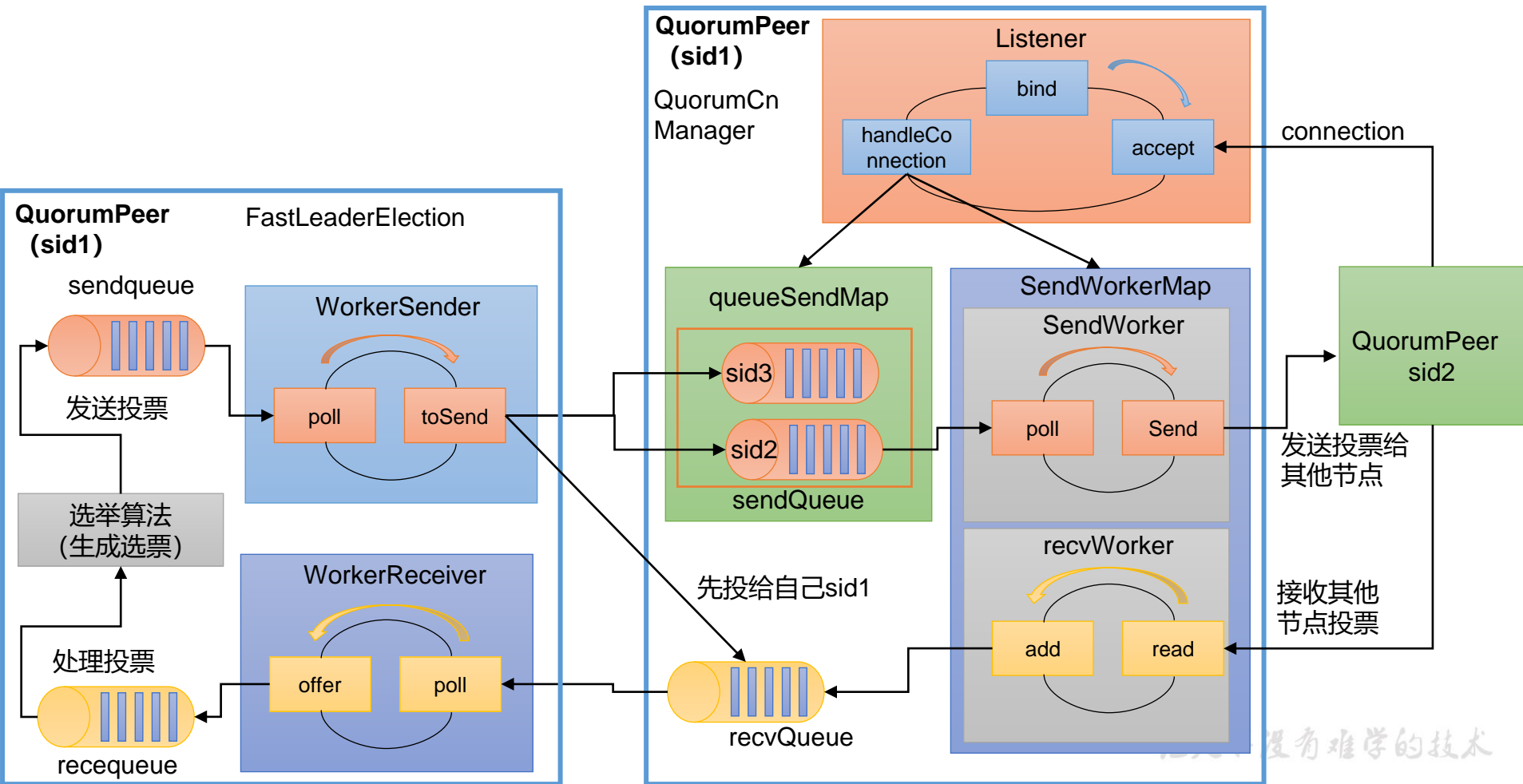
初始化NIO服务
端socket, 绑定
2181端口



所以程序的入口

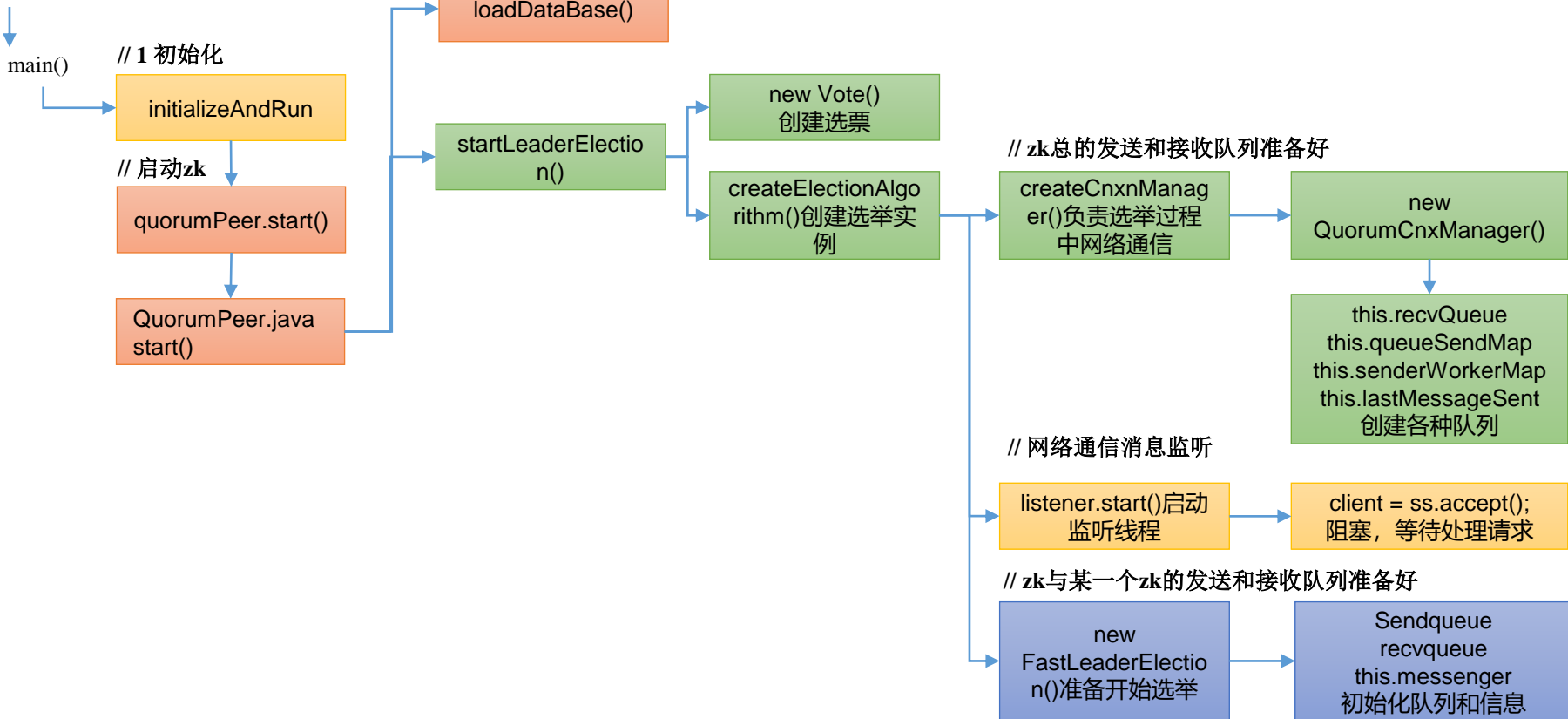
QuorumPeerMain.java





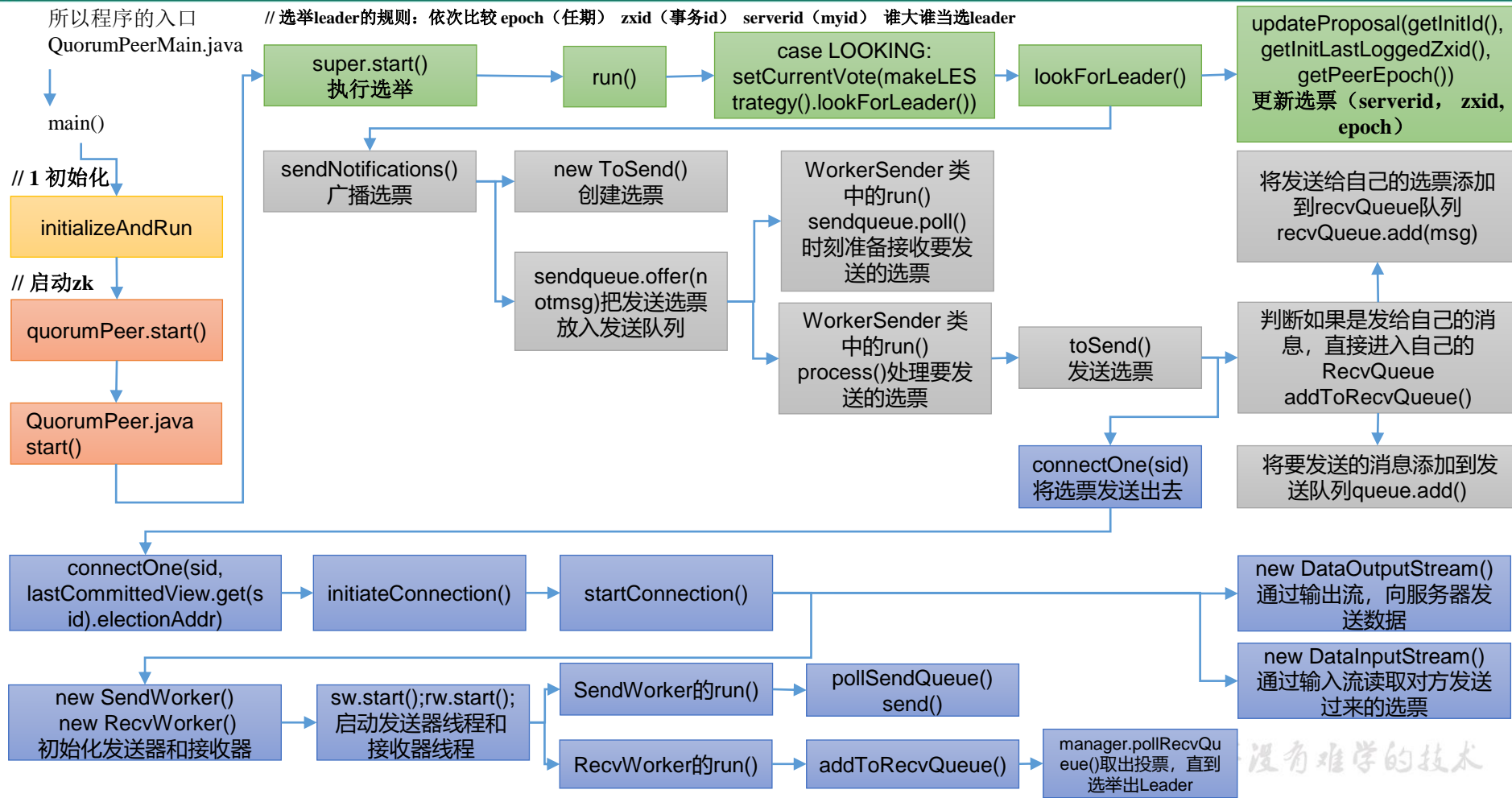


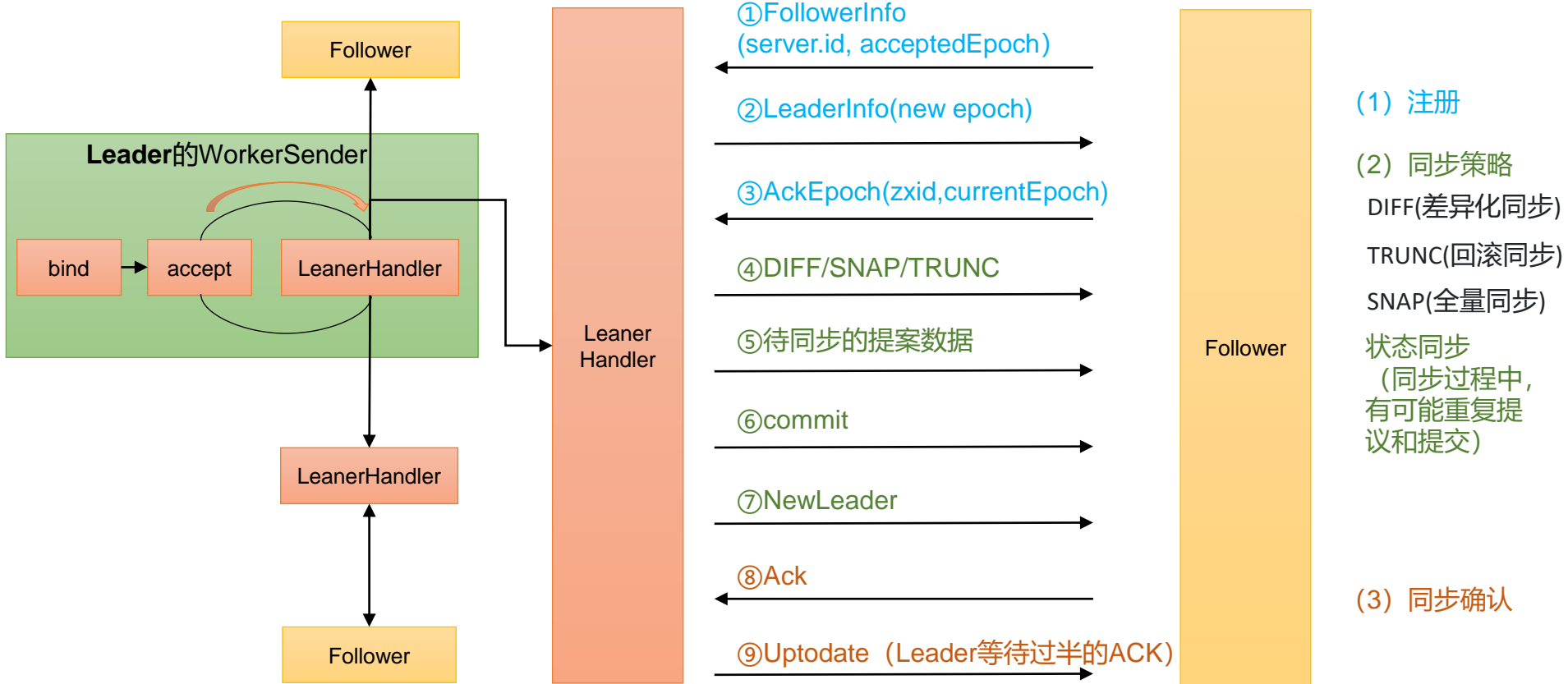
所以程序的入口
QuorumPeerMain.java



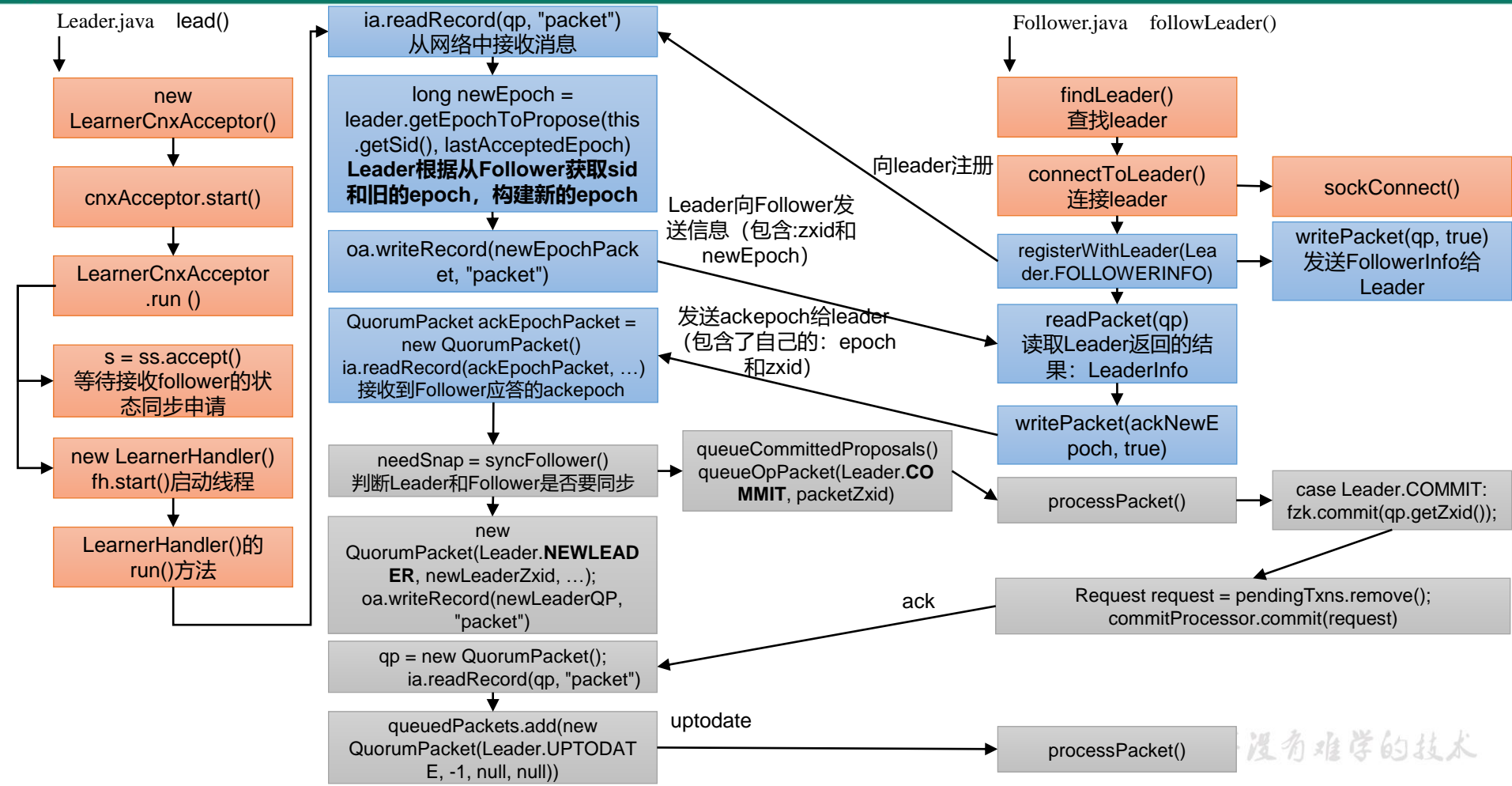


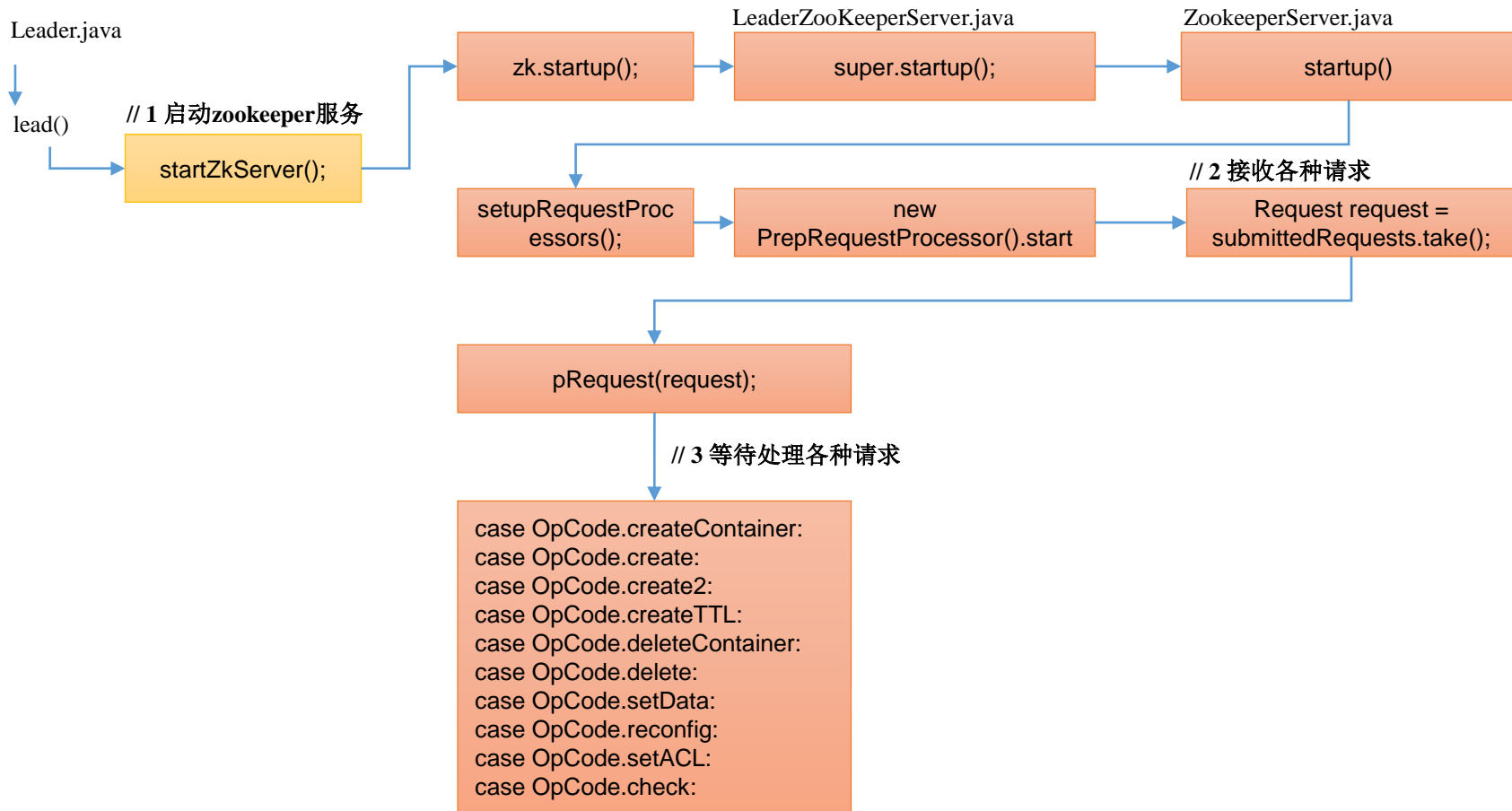
ZK选举执行源码解析





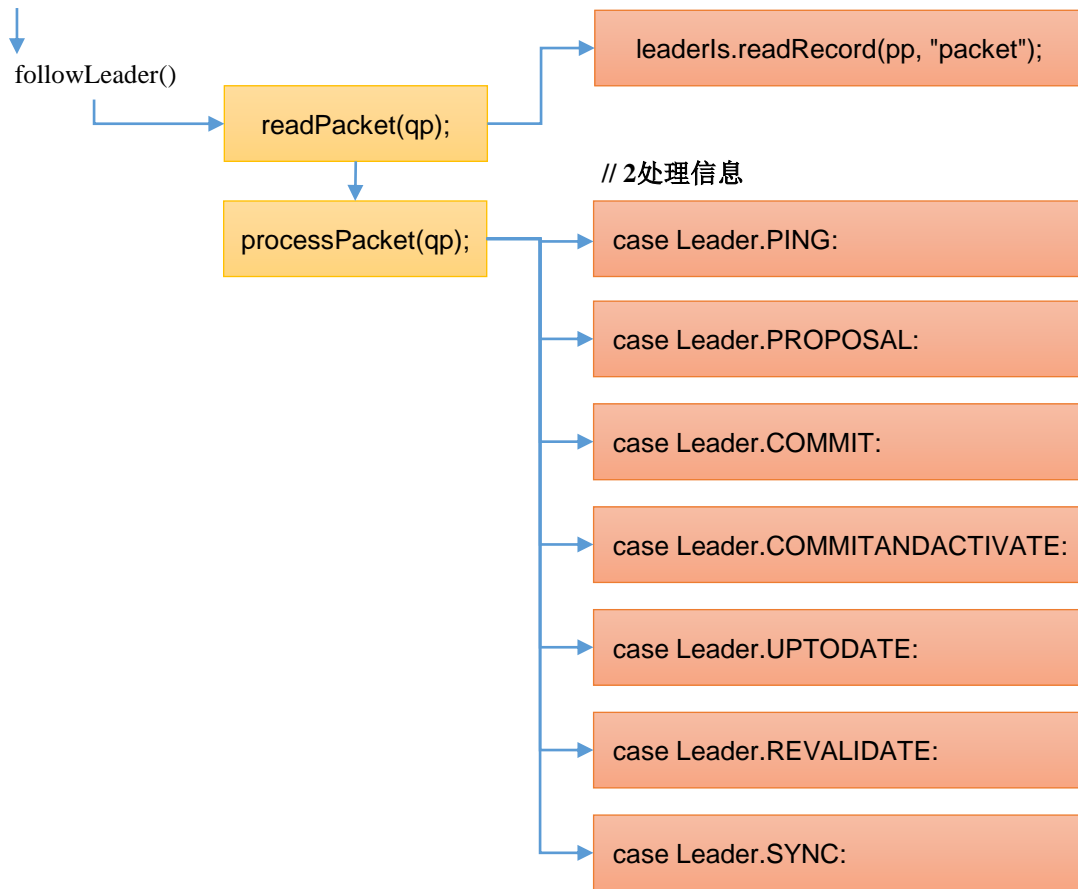
Follower和Leader状态同步源码解析







FollowerZooKeeperServer.java





客户端初始化源码解析

