第九章作业

1.

• (1)

- 2PC的目的是保证提交阶段的原子性操作
- 基本讨程:
 - 1. 准备阶段
 - 1. 协调者节点在本地记录Begin Commit信息到REDO日志;
 - 协调者向所有参与者询问是否可以执行提交操作(发起投票),并等待所有参与者答复;
 - 3. 各参与者检查是否可以提交,或者执行子事务操作直到提交前那一刻,将 undo 和 redo 信息记入子事务日志中(但不提交事务)。如参与者认为可以提 交,将Ready写入本地REDO日志
 - 4. 参与者回应协调者,同意提交则返回Vote Commit消息,进入就绪状态等待协调者进一步消息;如果参与者本地失败,则返回Vote Abort消息,并写入Abort到本地日志。

2. 提交阶段

- 若收到所有参与者的Vote Commit:
 - 1. 协调者在本地记录Commit信息到REDO日志;
 - 2. 协调者向所有参与者节点发出Global Commit消息,进入Commit状态;
 - 3. 参与者收到Global Commit消息后,记录Commit消息到REDO日志,正式完成提交操作(设置了事务提交完成标志),释放事务期间占用的资源;
 - 4. 参与者向协调者发送Commit End消息;
 - 5. 如果协调者收到了所有参与者的的Commit End消息,在本地记录End Commit信息到REDO日志,完成事务。
- 若收到某个参与者的Vote Abort,或者协调者在第一阶段的询问超时之前无法 获取某些参与者的回应:
 - 1. 协调者在本地记录Abort信息到REDO日志;
 - 2. 协调者向所有参与者节点发出Global Abort消息, 讲入Abort状态;
 - 3. 参与者收到Global Abort消息后,记录Abort消息到REDO日志,利用事务回滚机制执行回滚操作,释放事务期间占用的资源;
 - 4. 参与者向协调者发送Abort End消息;
 - 5. 协调者收到了所有参与者的Abort End消息后,事务完成,在本地记录End Abort信息到REDO日志。

缺点:

- 同步阻塞:参与者在等待其他参与者节点的响应过程中,所有的参与者节点都 是事务阻塞的;
- 单点故障:协调者一旦发生故障,参与者会一直阻塞下去,尤其在提交阶段, 参与者都处于锁定事务资源的状态中;
- 数据不一致:第二阶段,当协调者向参与者发送commit请求后,发生了局部网络异常或在发送commit请求时协调者发生了故障,若只有部分参与者收到了commit请求,但其他部分未接到commit请求的节点无法执行提交操作,此时出现了数据不一致现象。
- 协调者发出commit消息后宕机,而接收到该消息的参与者也同时宕机,此时无法知道事务的真实状态。

• 改进

• 三阶段提交、基于paxos的2PC等改进协议。

2.

• (1)

- 1. canCommit: 协调者向参与者发送 commit 请求,参与者如果可以提交就返回 Vote Commit消息(参与者不执行事务操作),否则返回Vote Abort消息;
- 2. preCommit: 协调者根据参与者的回答和超时机制,确定是否可以继续事务的 preCommit, 分两种情况:
 - 1. 收到所有参与者的Vote Commit,协调者发出Global Commit消息,进入下一阶段;
 - 2. 某个参与者返回Vote Abort或者等待超时,协调者发出Global Abort消息,参与者执行事务回滚。

3. doCommit:

- 进行真正的事务提交,在消息传递过程中存在超时机制。
- 协调者向所有参与者发出doCommit 请求,参与者收到该消息后正式执行事务提交,并释放事务期间占用的资源。
- 各参与者向协调者反馈完成的ack消息,协调者收到所有参与者反馈的ack消息后,即完成事务提交。

• (2)

• 优点:

- 在等待超时后协调者或参与者会中断事务,相对于二阶段提交减小了阻塞范围。
- 避免了协调者单点问题,阶段3中协调者出现问题时,参与者会继续提交事务。