

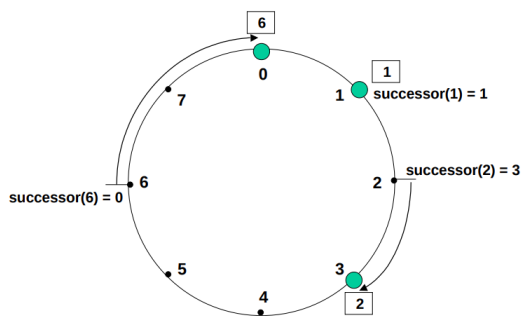
# Relatório do paper

## Paper: Chord: A Scalable Peer-to-peer Lookup Service for Internet Applications

Link para o paper [https://pdos.csail.mit.edu/papers/chord:sigcomm01/chord\\_sigcomm.pdf](https://pdos.csail.mit.edu/papers/chord:sigcomm01/chord_sigcomm.pdf)

## como é feito o roteamento para armazenamento e para requisições

O Roteamento é feito através de um Hashing consistente (o SHA-1 é utilizado), onde as chaves de cada recurso e de cada máquina(indentificadas por ip) ficam no mesmo espaço. Esse espaço é circular ( $\text{hash}(x) \bmod M$ , onde "M" é o número de bits do hash) e cada máquina fica responsável por todas as chaves diretamente antecessoras a ela ou seja, a primeira chave que representa uma máquina que fica no sentido horario do espaço circular de chaves é a responsável por essas chaves.



**Figure 2: An identifier circle consisting of the three nodes 0, 1, and 3. In this example, key 1 is located at node 1, key 2 at node 3, and key 6 at node 0.**

Para o descobrir qual máquina possui determinado recurso, o paper descreve duas abordagens:

### 1. Busca linear:

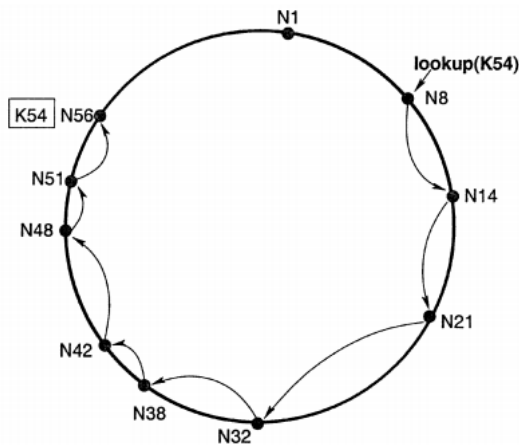
Aqui cada nó da rede só precisa guardar quem é o nó sucessor a ele.

Uma busca pela chave "k" a partir de um nó arbitrário funciona da seguinte forma. Cada nó verifica se "k" pertence

ao espaço de chaves de seu sucessor verificando se "k" está entre a chave do nó e a chave do sucessor, se sim o responsável pela chave é o sucessor do nó atual e a busca termina. Se não a busca continua no sucessor do nó atual, até que o responsável seja encontrado. No pior caso, onde o responsável é o próprio nó que iniciou a busca todos os nós da rede são consultados.  $O(N)$

```
// ask node n to find the successor of id
n.find_successor(id)
if (id ∈ (n, successor))
    return successor;
else
    // forward the query around the circle
    return successor.find_successor(id);
```

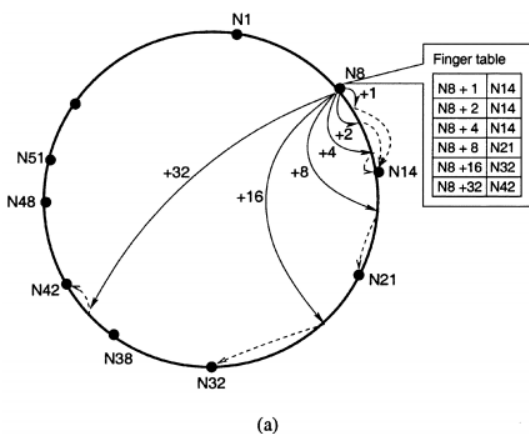
(a)



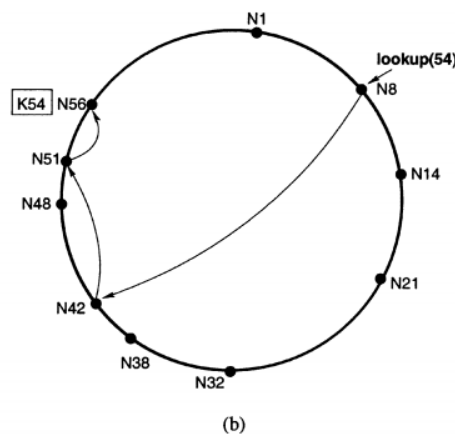
(b)

## 2. Busca escalavel:

Aqui cada nó mantém uma tabela com chaves e o nó sucessor a essa chave, a tabela tem no máximo  $M$  (numero de bits) entradas. Essa tabela é chamada de "Finger table". As chaves guardadas são na seguinte forma:  $N + 2^{(i-1)}$ , onde "N" é o chave do próprio nó e o "i" é um inteiro e está no intervalo  $[1, M]$ . Consultando essa tabela a busca tenta encontrar um nó mais proximo da chave procurada. Usando essa tecnica o paper prova que com uma alta probabilidade o numero maximo de nós utilizados para encontrar o nó responsavel é  $O(\log N)$



(a)



(b)

# Se existe e qual é o esquema de replicação e caches

Não é implementado nenhum tipo de replicação ou cache nativamente.

No entanto, o paper descreve que é possível que a aplicação use o próprio Chord para implementar o cache e a replicação.

# Como são tratadas entradas e saídas de nós na rede de overlay

## Entradas

É assumido que um nó querendo entrar na rede vai possuir o endereço de pelo menos um dos nós que compõem a rede.

Cada nó possui um ponteiro para seu predecessor e em caso de entrada de um novo nó "n", a rede precisa fazer 3 operações:

1. Inicializar o predecessor e a "finger table" do nó "n", são discutidas diferentes implementações e o custo dessa operação é de pelo menos  $O(\log N)$
2. Atualizar a "finger table" e predecessores de cada nó da rede. Pelo paper é indicado que  $O(\log N)$  nós vão precisar ser atualizados
3. transferir os dados vinculados as chaves que vão ser vinculadas ao novo nó "n". Essa parte depende da aplicação de mais alto nível que usa o Chord mas é comentado que pode ser feito de tal forma que apenas 1 outro nó seja usado

Para poder lidar com diversas entradas simultaneas as atualizações acima não são feitas imediatamente pela rede. Na verdade cada nó da rede faz periodicamente um procedimento chamado de "estabilização" em que o nó verifica se o sucessor de seu predecessor ainda é ele, se não for significa que um novo nó entrou na rede e ele faz as modificações necessarias.

Por esse motivo, o paper argumenta que na realidade, dependendo do estado da rede (muitos nós novos) é possível que o tempo de encontrar a chave seja maior que  $O(\log N)$  e em casos especificos pode ser que o recurso não seja encontrado e a busca falhe.

## Saídas ou Falhas

Para lidar com as falhas cada nó mantém uma lista de tamanho "r" com os seus sucessores e em caso de falha de um nó sucessor a lista é usada para encontrar o proximo sucessor e usa-lo no lugar do nó em falha. Assim como na entrada de nós, uma "estabilização" é responsavel pela atualização das listas e remoção dos nós que falharam. Aqui ele explica que para fazer replicação a aplicação utilizando o Chord poderia usar a lista de sucessores para esse fim.