Tarea 8

Cruz Perez Ramon -315008148

December 8, 2020

- 1. Demuestra que el siguiente algoritmo implementa un detector de la clase ♦P.
 - ♦P debe cumplir dos, propiedades:
 - Eventual Strong acurracy: Hay un tiempo despues del cual TODOS procesos correctos nunca estan bajo sospecha por ningun proceso correcto.

(Esto fue explicado en clase)

Caso 1: Como todo proceso correcto manda mesaje de que esta vivo, simpre va llegar un limite de tiempo en que el TIMEOUT no pueda ser mas grande.

Caso 2: El TIMEOUT expira un numero infinito de veces, todo proceso esta bajo sospecha infinita veces, lo cual no se puede, pues se llegaria a que la cota superior maxima del TIMEOUT es infinita, y como estamos hablando de sistemas asicronos esta cota debe existir.

• Strong completeness: TODO proceso fallido es EVENTUAL-MENTE sospechado por TODO proceso correcto.

Como estamos hablando de un sistema asincrono y tenemos un Timeout T, despues de ciertos ciclos se va a ir aumentado T, sup. que el proceso $_i$ se tarda cada vez mas.

Entonces, como cada proceso correcto va a ir enviando mensaje, nunca se va a sospechar de el, pues como es correcto se va a llegar a un Timeout maximo que nunca va a pasar, por lo cual se estabilizara el sistema y podran encontrar a los sospechosos.

Si, un proceso incorrecto mada mensaje y luego se tarda mas en enviar el otro, se sospechara de el, y esto no puede ser para siempre pues existe un limite maximo para timeout o simplemente falla y como ya no manda mensaje, se ponen en la lista de los sopechosos = true.

Por lo tanto, cuando se estabilize el sistema el procesos correctos sabran cuales son correctos y cuales no.

2. El problema del k-acuerdo es un uno en el que queremos que cada uno de los n procesos decida algun valor con la propiedad de que el conjunto de decision tenga a lo mas k elementos diferentes. Se sabe que el problema del k-acuerdo no puede ser resuelto deterministicamente en sistemas asincronos con k o mas fallas. Supongamos que estamos trabajando en un sistema asincrono y que tiene disponible 1 el detector \lozenge S ¿Es posible resolver el problema del k-acuerdo con f fallas cuando k \le f $< \frac{n}{2}$ usando \lozenge S?

Si, pues como $\Diamond S$ usa coordinadores para cada ronda en las fase 2 y 4 debe recibir almenos la mitad+1 de mensajes.

Por lo cual, nos dira que almenos un proceso correcto no estara bajo sospecha(Eventual weak accuracy,) lo cual nos asegura que un estimado tendremos.

Entonces podemos decir que $k \le f$, pues como uno no esta bajo sospecha por la mayoria de los procesoso correctos, el Coordinador en dicha ronda, enviara el estimado, y despues les llegara a todos gracias a R-broadcast.

Por lo tanto se cumple el consenso.

3. Si tenemos disponible el detector $\blacklozenge P$, ¿es necesario seguir suponiendo que $f < \frac{n}{2}$ para resolver el consenso usando $\blacklozenge P$?

Si, pues como el conceso esta acotado por un numero de rondas dependiendo f, el detector al ser Φ P eventualemnte se deja de sospechar de los correctos y eventualmente sabremos cuales son los sospechosos. Pero no sabemos si tendremos las suficientes rondas como para determinar si ya esta funcionando correctamente Φ P.

Entonces, No funcionaria con pocas rondas, con muchas tal vez si.

4. ¿Podemos resolver el consenso utilizando el detector de fallas Ω ?

Si, si la grafica esta completa y ademas tenemos las sufientes rondas para resolver Ω y otras mas para el consenso.

Pues como Ω es de la familia de los \Diamond eventualmente va a obtener un proceso que es correcto, un lider despues de un tiempo t.

Por lo que, si el sistema es pequeño y no es completo, no podremos obtener un lider del cual Ω este seguro, por lo cual estaremos resolviendo mal el consenso.

Por lo tanto, No se puede.