Sistemas RAID Conceptos básicos

Programa

- ¿Que es RAID?
- Particularidades
- hardware vs. software
- Niveles de RAID
- Comparando niveles
- Tolerancia a fallas
- Confiabilidad y disponibilidad
- Implementando en Linux (algunos ejemplos)

¿Que es RAID?

En términos generales y partiendo de su acrónimo en ingles Redundant Array of Independent Disks (RAID) es un sistema que permite combinar el almacenamiento de un grupo de dispositivos independientes, en una única unidad virtual de almacenamiento o múltiples unidades virtuales.





Por ejemplo se pueden combinar grupos de discos duros, grupos de dispositivos de estado solido (solid-state drive, SDD) o grupos de ambos!!!

Particularidades

- Mayor rendimiento y confiabilidad mediante lectura/escritura simultanea de datos en múltiples dispositivos (físicos o virtuales). Recordando que:
 - Dispositivos físicos → ej: Grupo de discos duros



- Dispositivos virtuales → ej: Particiones en un grupo de discos que podrían ser:
 - En un grupo completo



En mas de un grupo



- En parte de un grupo



- En parte de mas de un grupo



Particularidades

- Diferentes esquemas de lectura/escritura conocidos como niveles (RAID levels)
- El nivel a elegir depende de necesidades en cuanto a:
 - Rendimiento y redundancia
 - Costos de hardware
 - Capacidad almacenamiento (escalabilidad)
- Soluciones de RAID pueden estar basadas en hardware especializado o herramientas de software.

• ¿hardware o software? Una de las primeras decisiones que se debe tomar.

hardware RAID

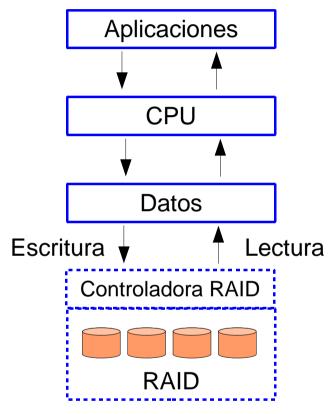
 Uso de procesadores dedicados (generalmente ubicados en controladoras de discos) para realizar las operaciones del arreglo.

software RAID

 Uso del CPU del computador para realizar operaciones del arreglo implementadas a nivel de kernel.

hardware RAID

- El arreglo es administrado por una controladora de disco especializado que contiene un *software* embebido (*firmware*) para RAID .
- La capa de software del computador accede a un único dispositivo virtual de almacenamiento. El arreglo esta oculto y es administrado por el controlador de RAID.
- Las soluciones de hardware RAID pueden ser:
 - Tarjetas controladoras RAID
 - Gabinetes externos conectados a puertos SCSI, Fiber Channel, otros.
 - Gabinetes externos conectados en red (storage area network SAN)



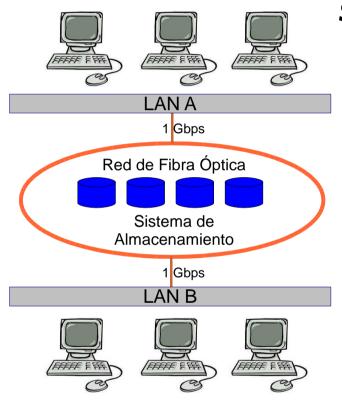
Tarjetas controladoras

- Directamente instaladas en el computador (ej. PCI), reciben la conexión de los dispositivos generalmente a través de interfaces estándar (ej. IDE, SATA, otros).
- Contiene un BIOS para administración, configuración y mantenimiento del RAID.
- Es importante asegurar que es soportada por el OS (ej. Linux)

Gabinete RAID Controladoras Datos Grupo de discos RAID Ethernet, SCSI o Fiber Channel

Gabinetes externos

- Conectados a través de puertos de alto rendimiento (ej. SCSI, Fiber Channel, otros)
- Aparecen como un punto de montaje externo (no requieren módulos especiales a nivel de kernel)
- Alto costo inicial y de mantenimiento (generalmente soluciones propietarias)

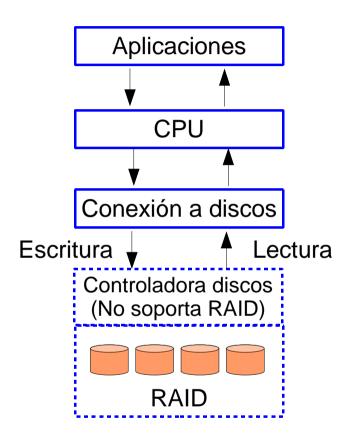


Storage Area Networks (SAN)

- Varias plataformas de almacenamiento interconectadas a través de una red de alta velocidad.
- Conectada a diferentes partes de la LAN aumentando el rendimiento hacia el sistema de almacenamiento.
- RAID es una parte vital de la SAN.
- Se esta convirtiendo en la tendencia en organizaciones distribuidas de gran escala.

software RAID

- El arreglo es administrado a nivel de kernel.
- El *kernel* mantiene la organización de los datos en varios discos mientras presenta un solo dispositivo virtual a la capa de aplicaciones.
- Se ha popularizado en las ultimas década debido a:
 - Mayor capacidad de CPU a bajos costos
 - Muchos sistemas operativos (ej. Linux) proveen soporte y funcionalidades de RAID como parte del software.



software RAID en Linux

- Muchas distribuciones soportan RAID de forma nativa a nivel de kernel.
- Herramientas maduras (ej. mdadm) que permiten crear, consultar, sincronizar y dar mantenimiento completo a los dispositivos RAID.

- Diferentes aplicaciones requieren implementaciones de diferentes estructuras de RAID. Estas diferentes estructuras se conocen como niveles.
- Diferentes niveles de RAID ofrecen diversidad de compromiso entre rendimiento y redundancia.
- La selección del nivel adecuado requiere un alto entendimiento de las necesidades de sus aplicaciones y usuarios (incluyendo escalabilidad).



Por ejemplo es posible que según sus necesidades deba sacrificar rendimiento para lograr un RAID de mayor redundancia!!!

Revisando conceptos

striping

- Técnica de segmentación lógica de los datos que luego son accedidos de forma secuencial en diferentes dispositivos de almacenamiento.
- Provee un mayor rendimiento en la velocidad de acceso a los datos almacenados en múltiples dispositivos.
- La falla de un dispositivo causa la perdida de todos los datos.
- Según lo anterior el porcentaje de falla es la suma del porcentaje de falla de cada dispositivos.

Revisando conceptos

mirroring

- Técnica en la cual se crean replicas en tiempo real del volumen lógico de un dispositivo en otros dispositivos físicos
- Ofrece alta disponibilidad de los datos debido a las múltiples replicas de los datos (redundancia).
- De forma adicional provee mejoras en el rendimiento de acceso a los datos (lectura) en múltiples dispositivos.
- Implementaciones de esta técnica representan un alto costo debido a la replica de cada dispositivo.

Revisando conceptos

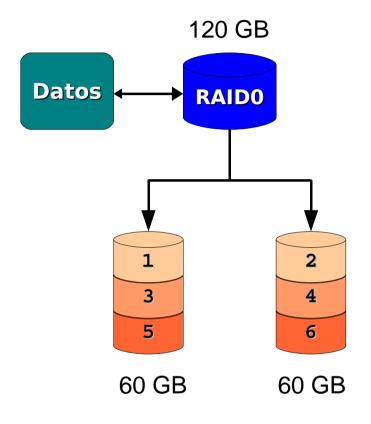
parity

- Se genera un conjunto de datos de redundancia a partir de dos o más conjuntos de datos primarios aplicando la función Boolena XOR (ver apéndice A)
- Con los datos de redundancia se puede reconstruir los datos de algunos de los conjuntos de datos primarios.
- Aunque no implica duplicar por completo los datos primarios, esta técnica puede ocasionar bajo rendimiento en la velocidad de escritura en un RAID.

Revisando conceptos

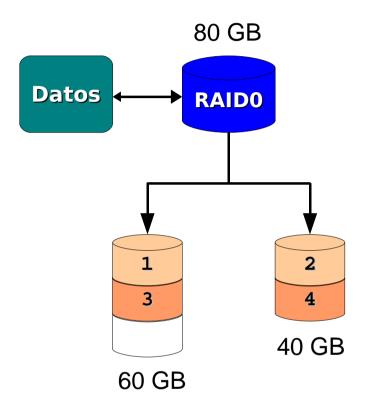
parity

- Esta técnica aplica a todo un grupo de dispositivos o a segmentos distribuidos a través de todo el grupo de dispositivos.
- En términos de RAID hablamos de dos tipos de paridad:
 - Paridad dedicada → Los datos de paridad de dos o más dispositivos son almacenados en un dispositivo adicional
 - Paridad distribuida → Los datos de paridad son distribuidos entre los dispositivos del arreglo.



RAID 0 (disk striping)

- Cada dispositivo del RAID se divide en segmentos de tamaño similar (ej. entre 8 KB a 1024 KB).
- Estos segmentos son intercalados de manera secuencial y repetida.
- El espacio de almacenamiento esta compuesto por segmentos de todo el grupo de dispositivos.
- Ofrece un alto rendimiento ya que múltiples dispositivos son accedidos (lectura/escritura) simultáneamente



RAID 0 (disk striping)

- La cantidad total de almacenamiento es la suma de la capacidad de todos los dispositivos del grupo.
- Se pueden usar dispositivos de diferentes tamaños, recordando que el dispositivo de menor tamaño limita la cantidad de espacio usado en los demás dispositivos.



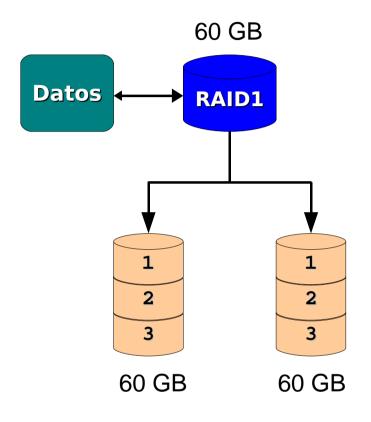
Un daño en cualquiera de los dispositivos hará inutilizable el RAID!!!

RAID 2 (bit striping)

- Divide los datos a nivel de bits distribuyendolos entre los dispositivos del arreglo.
- Hace uso de código Hamming para el chequeo de paridad.
- La segmentación a nivel de bits crea un alto impacto (lectura/escritura) en los recursos del sistema lo que lo hace inviable a nivel practico.

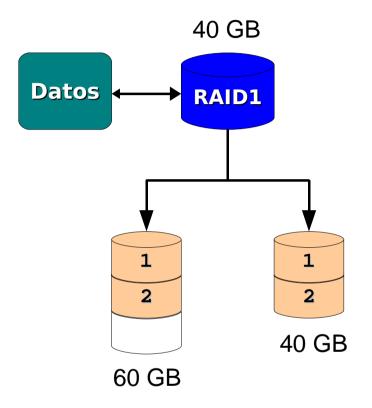
RAID 3 (byte striping)

- Divide los datos a nivel de byte distribuyendolos entre los dispositivos del arreglo.
- De forma similar que RAID 2 la segmentación de datos a nivel de byte crea un alto impacto (lectura/escritura) en los recursos del sistema haciendo inviable su implementación



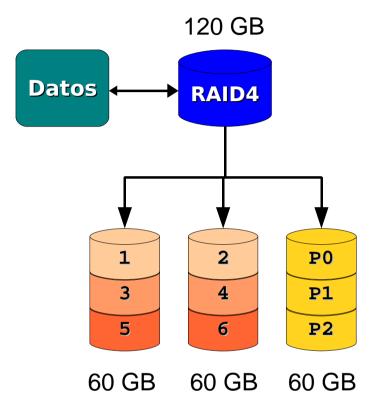
RAID 1 (disk mirroring)

- Todos los datos escritos son duplicados (replica) en cada dispositivo del RAID.
- Según lo anterior ofrece 100% de redundancia.
- Un alto rendimiento ya que lo conforman múltiples dispositivos que pueden ser accedidos (lectura) mientras uno o mas están ocupados.



RAID 1 (disk mirroring)

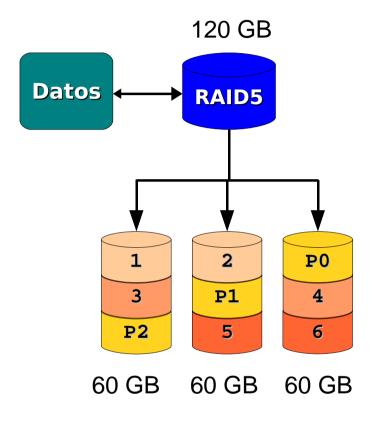
- La cantidad total de almacenamiento es igual al tamaño del dispositivo de menor capacidad.
- El uso de dispositivos de capacidad similar proporcionan un RAID optimo.
- Es un esquema de alto costo ya que cada dispositivo debe ser duplicado.



RAID 4

(block striping & dedicated parity)

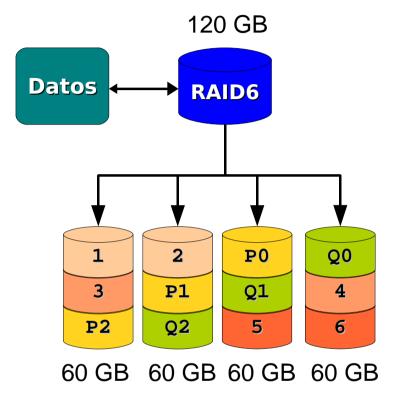
- Segmenta los datos a nivel de bloques distribuyendolos entre los dispositivos del arreglo.
- Dedica por completo uno de los dispositivos del arreglo para paridad.
- Es un esquema similar a RAID2 y RAID3 pero la división en bloques evita un alto impacto (lectura/escritura) en los recursos del sistema.



RAID 5

(block striping & distributed parity)

- Segmenta los datos a nivel de bloques distribuyendolos entre los dispositivos del arreglo de forma similar a RAID 4.
- Distribuye los datos de paridad entre todos los dispositivos del arreglo.
- RAID 4 y RAID 5 proveen redundancia ante la falla de un dispositivo en base a la información de paridad.

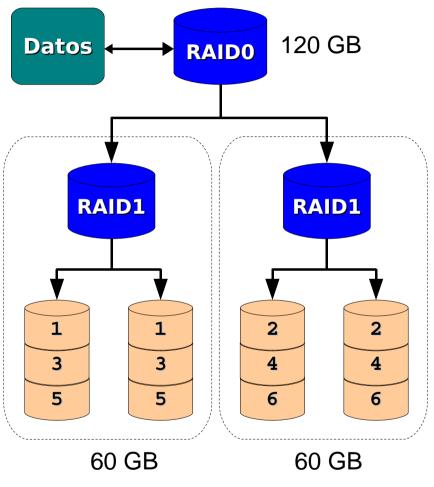


RAID 6

(block striping & distributed parity)

- Segmenta los datos a nivel de bloques distribuyendolos entre los dispositivos del arreglo de forma similar a RAID 4.
- Distribuye los datos de paridad entre todos los dispositivos del arreglo de forma similar a RAID 5.
- Un segundo conjunto de datos de paridad lo que provee redundancia ante la falla de dos dispositivos.

- Es posible incrementar el rendimiento y la redundancia de un sistema de almacenamiento combinando diferentes niveles de RAID, estas combinaciones se conocen como arreglos hibridos.
- La mayoría de las tarjetas controladoras, gabinetes externos y software RAID soportan combinaciones de dos o más niveles.
- No todas las combinaciones soportadas y permitidas en hardware y software para RAID ofrecen beneficios.

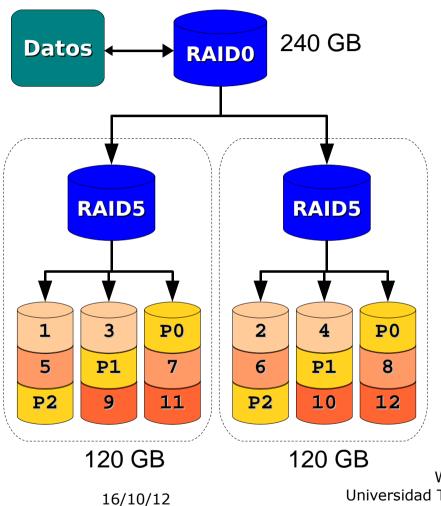


16/10/12

RAID 10

(striping & mirror)

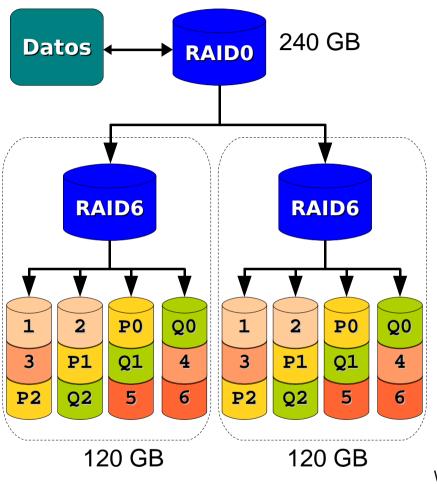
- A pesar de su alto costo es muy utilizados.
- Combina el rendimiento (velocidad de acceso) de la segmentación de datos (striping) con las propiedades de la redundancia (mirroring).
- Si un dispositivo falla ambos lados del RAID 10 seguirán funcionando (aunque un lado en modo degradado)



RAID 50

(striping & parity)

- En referencia a un RAID 10:
 - Menor costo.
 - Rendimiento de lectura más bajo (aunque sigue siendo bueno)
 - A nivel de escritura hay mayor rendimiento (velocidad).
 - Cada RAID 5 puede soportar la falla de un dispositivo.



16/10/12

RAID 60

(striping & parity)

- En referencia a un RAID 10:
 - Menor costo.
 - Rendimiento de lectura más bajo (aunque es bueno)
 - A nivel de escritura hay mayor rendimiento (velocidad).
 - Cada RAID 6 puede soportar la falla de dos dispositivos (simultáneamente).

Comparando niveles

Nivel	Tipo	Dispositivos	Redundancia	Capacidad	Rendimiento (lectura)	Rendimiento (escritura)
RAID 0	Striping (block level)	N > 1	0	1	N	N
RAID 1	Mirroring	N > 2	N - 1	1/N	N	1
RAID 4	Striping (block level) Parity (dedicated)	N > 2	1	1 - 1/N	N - 1	N - 1
RAID 5	Striping (block level) Parity (distributed)	N > 2	1	1 - 1/N	N - 1	N - 1
RAID 6	Striping (block level) Double Parity (distributed)	N > 3	2	1 - 2/N	N - 2	N - 2

N = Cantidad de dispositivos en el grupo de almacenamiento

Comparando niveles

Nivel	Tasa de fallas (fail rate)	Posibles Aplicaciones
RAID 0	1-(1-r) ^N	Almacenamiento de archivos grandes que no requieren redundancia en tiempo real.
RAID 1	r ^N	Bases de datos y archivos de bajo contenido dinamico (poca capacidad)
RAID 4	N(N-1)r ²	Bases de datos, servidores de archivos, correo electronico, contenido.
RAID 5	N(N-1)r ²	Bases de datos, servidores de archivos, correo electronico, contenido.
RAID 6	N(N-1)(N-2)r3	Bases de datos, servidores de archivos, correo electronico, contenido (mayor tolerencia a fallas que RAID 5)

N = Cantidad de dispositivos en el grupo de almacenamiento

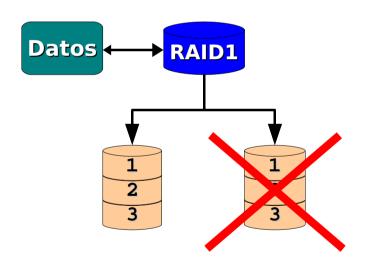
 $\mathbf{r} = \%$ de error estimado por cada dispositivo del grupo de almacenamiento.

- Uno de los beneficios de RAID es la posibilidad de manejar fallas en los dispositivos sin detener el sistema de almacenamiento y sin intervención de un administrador (redundancia)
- Un RAID pre-configurado con los dispositivos necesarios, puede recuperarse de una falla por si mismo.
- En este sentido es importante revisar los siguientes conceptos:
 - Modo de degradación
 - hot spares
 - hot swap

Revisando conceptos

Modo de degradación

• El momento en que un grupo de dispositivos falla por cualquier razón en un RAID (con redundancia)



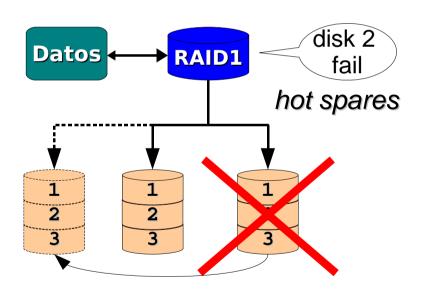
Cuando ocurre:

- Funcionamiento no optimo.
- Redundancia comprometida.
- Ocurre en RAID 1, 5, 10, 50 y 60

Revisando conceptos

hot spares

 Esta características en niveles con soporte de redundancia permite que RAID se recupere de una falla por si mismo.

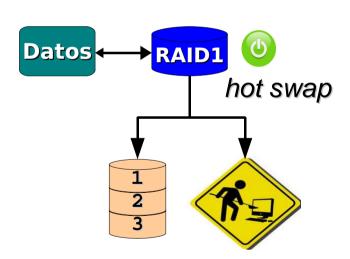


- Soporte en hardware y software RAID.
- Dispositivos extras en stand by esperando un falla para ocupar el lugar del dispositivo dañado.
- El RAID pasa a modo degradado mientras hot spares actua.

Revisando conceptos

hot swap

 Esta características en niveles con soporte de redundancia permite que en el RAID se puedan retirar dispositivos que han fallado con el sistema operando (power on)



Generalmente se usa en caso de:

- No se tiene espacio físico para instalar dispositivos con soporte hot spares
- Un dispositivo en modo hot spares esta activo y se debe reemplazar el dispositivo dañado previendo fallas a futuro.

- Los sistemas RAID como cualquier otro puede presentar fallas que lo desvíen de su funcionamiento normal pero:
 - ¿Con que frecuencia ocurren estas fallas en el sistema?
 - En términos de tiempo ¿Como podemos medir la confiabilidad de un RAID ante posibles fallas?
 - Revisemos de forma general el significado de algunos términos relacionados como:
 - failure rate
 - mean time to data loss (MTTDL)
 - mean time to recovery (MTTR)
 - unrecoverable bit error rate (UBE)

failure rate (Porcentaje de averiás)

En termino generales se refiere a la frecuencia con la cual un sistema falla. En el contexto de RAID se aplican dos tipos de porcentajes de averiás:

- Falla lógica → Si perdemos un solo dispositivo del RAID y su porcentaje esta dado por la suma del porcentaje de falla de cada dispositivo del grupo.
- Falla del sistema → Si perdemos datos en el arreglo, este porcentaje dependen del nivel de RAID implementado.



Falla lógica = Falla del sistema en un RAID sin redundancia!!!

mean time to data loss - MTTDL (Tiempo promedio antes de la perdida de datos)

Tiempo promedio antes que la falla de uno o varios dispositivos pueda ocasionar perdidas de datos en un arreglo.

En conjunto con el tiempo promedio antes que ocurra una falla (mean time to failure - MTTF) son las dos métricas principales de confiabilidad en un arreglo.

- Si un arreglo no cuenta con redundancia MTTDL = MTTF
- Si aumenta la redundancia en un arreglo MTTDL aumenta.
- MTTDL >> MTTF para un arreglo de alta confiabilidad.

mean time to recovery - MTTR (Tiempo promedio de recuperación)

El tiempo que lleva recuperar un arreglo a su normal funcionamiento luego que ocurre una falla. Este tiempo incluiría:

- Tiempo en sustituir un dispositivo en falla.
- Tiempo para reconstruir el arreglo.
- En sistemas de alta disponibilidad el MTTR disminuye con el uso de arreglos (hardware o software RAID) que cuenten con soporte hot spares y/o hot swap

unrecoverable bit error rate - UBE (Tasa de error de bit irrecuperable)

Relacionado con el tiempo en el cual un dispositivo de un arreglo no tiene capacidad para recuperar los datos después de aplicar en varios intentos códigos de redundancia (ej. Codigos de Redundancia Ciclica – CRC)

En referencia a un RAID 5 o RAID 6 la UBE puede comprometer la reconstrucción de un arreglo (con redundancia) que ha entrado en un modo de degradación.

 De forma general la disponibilidad de un sistema (en nuestro caso RAID) viene dada por la relación:

$$D = \frac{MTTF}{MTTF + MTTR}$$

Algunos ejemplos recordando la notación de "nueves":

Disponibilidad	Tiempo de apagado	
90.1% (1 nueve)	36 dias/año	
99% (2 nueves)	3.65 dias/año	
99.9% (3 nueves)	8.76 hrs/año	
99.99% (4 nueves)	52 min/año	

Implementando en Linux

Verificando que dispositivos están instalados y como están distribuidos:

```
# fdisk /dev/sda
```

Usando herramientas de RAID en Linux (ej. Debian):

```
# apt-get install mdadm
```

Creando un arreglo:

```
# mdadm -C /dev/md0 -a yes -l 0 -n 2 /dev/sda10 /dev/sda11
```

Implementando en Linux

Dando formato a un arreglo:

```
# mkfs.ext3 /dev/md0
```

Definiendo en el arranque:

```
# vim /etc/fstab

/dev/md0 /usr2 ext3 defaults 0 0
# reboot
```

Monitoreo de los arreglos:

```
# cat /proc/mdstat
# mdadm --detail /dev/md0
```

Implementando en Linux

Chequeando el arreglo:

Simulando una falla en un disco:

```
# mdadm /dev/md0 -f /dev/sda1
```

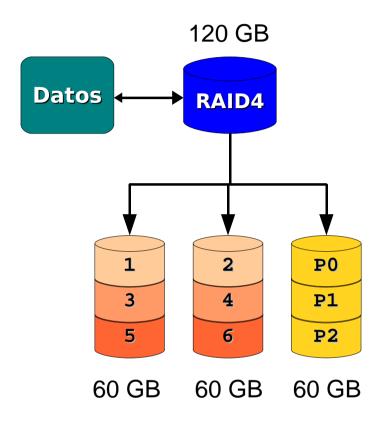
Restableciendo una falla en un disco:

```
# mdadm /dev/md0 -r /dev/sda1
```

Mas documentación

```
# man mdadm
```

Apéndice A



De forma sencilla y general XOR:

Dispositivo1 -> 0 1 1 0 1 1 0 1 Dispositivo2 -> 1 1 0 1 0 1 0 0

Aplicamos XOR y almacenamos:

Dispositivo3 -> 1 0 1 1 1 0 0 1

Si fallara el dispositivo2:

Dispositivo3 -> 1 0 1 1 1 0 0 1 Dispositivo1 -> 0 1 1 0 1 1 0 1

Resulta ->

11010100

Dispositivo2

Referencias

- J. Ostergaard, *Software RAID HowTO.* www.kernel.org
- LVM & software RAID. GNS Systems
- D. Vadala, *Managing RAID on Linux*. O'Reilly
- http://en.wikipedia.org/wiki/RAID