Systèmes répartis (suite)

Rappel - définition

Définition générale

C'est un ensemble de processus communiquants, répartis sur un réseau de machines le plus souvent hétérogènes, et coopérant à la résolution d'un problème commun.

- Quelques exemples :
 - Le plus connu : DNS, ...

La mesure du temps (1)

- Différentes mesures
 - Utilisation des horloges logiques
 - Horloge scalaire de Lamport
 - Horloge vectorielle
 - Horloge matricielle

But: Création d'un ordre

Utilisation de cet ordre pour résoudre des problèmes :

Exclusion mutuelle (Lamport, Ricart/Agrawala, Susuki/Kasami)

Election (LeLann, Chang/Roberts)

Autres algorithmes (1)

- Exclusion mutuelle
 - Algorithme de Kerry Raymond
- Hypothèses: Les communications sont fiables et FIFO
 Chaque nœud connaît ses voisins et on a un arbre recouvrant
- Chaque nœud a une FIFO, et 3 variables :
 - jeton_present,
 - voisin qui correspond au voisin se rapprochant du jeton,
 - requete en cours.
- Un nœud peut rentrer en SC s'il a le jeton.
- Demande d'entrée en SC:
 si FIFO est vide et jeton_present=vrai, alors entrée en SC
 sinon si requete_en_cours = faux
 alors on envoie REQUETE à voisin, on insère « SELF » dans FIFO
 et requete en cours <- VRAI

Autres algorithmes (2)

Réception d'une REQUETE par i:

```
si jeton_present = vrai et hors section critique,
alors envoie JETON au demandeur et modification de voisin,
sinon REQUETE est inséré dans FIFO, et
si requête_en_cours = faux , REQUETE est envoyé à voisin et
requete_en_cours <- VRAI
```

Réception de JETON par i ou sortie de la SC :

```
i retire une requête k de FIFO, requete_en_cours <- FAUX si k=i, i rentre en SC sinon i envoie JETON à k et si FIFO non vide, alors i émet REQUETE à k et requete_en_cours <- VRAI modification de voisin
```

Nb de messages : Ricart = 2*(n-1), Susuki = n, Raymond = log(n)

Autres algorithmes (1)

- Election
 - Algorithme STP (Spanning Tree Protocol)
 - Créé par Radia Perlmann
- Hypothèses: Les communications sont fiables et FIFO Chaque nœud a un identifiant unique
- Création d'un arbre avec élection d'un chef.
- Utilisation de requête pour savoir qui sera élu

La mesure du temps (2)

- Différentes mesures
 - Utilisation des horloges synchrones
 - Une horloge globale au système
 - Utilisation d'un tick horloge
 - Chaque système peut avoir accès à la pulsation
 - 2 règles à respecter
 - Synchronisme des processus
 - Synchronisme des canaux

Comment transformer un système asynchrone en système synchrone ?

La mesure du temps (3)

- Différentes mesures
 - Utilisation du temps physique
 - <u>Définition</u>: Une horloge physique hp est un dispositif permettant de bâtir une métrique du temps, c'est un compteur d'événements périodiques discrets caractérisé par une granularité.
 - Deux événements sont indépendants si dates non distinctes (problème de granularité)
 - Sinon, relation de causalité, l'un précède l'autre.
- Mais, dérive obligatoire et constante de chaque horloge par rapport au temps de référence

coefficient : ρ

La mesure du temps (4)

- But : créer un référentiel de temps commun à tout le système
 - On a : chaque événement est associé à une date d'occurrence (action i, temps hp(i))
 - Cette date d'occurrence doit avoir une signification dans le système
- Création d'horloge Ci qui respectent les propriétés suivantes :
 - 1. Propriété de croissance

$$\forall i, \forall t, \forall d > 0, Ci(t+d) \ge Ci(t)$$

2. Propriété d'accord

$$\forall i, \forall j, \forall t, \mid Ci(t) - Cj(t) \mid < \varepsilon$$

3. Propriété de justesse

$$\forall i, \forall t, \beta + (1-\rho) t \leq Ci(t) \leq \beta + (1+\rho) t$$

La mesure du temps (5)

- Algorithme de synchronisation
 - Fonction d'ajustement : Ci(t) = hpi(t) + A (t)
 - Calcul de A(t) ??
 - Création d'une fonction linéaire par morceau

