Paxos共识算法详解

在一个分布式系统中,由于节点故障、网络延迟等各种原因,根据CAP理论,我们只能保证**一致性** (Consistency) 、可用性 (Availability) 、分区容错性 (Partition Tolerance) 中的两个。

对于一致性要求高的系统,比如银行取款机,就会选择牺牲可用性,故障时拒绝服务。MongoDB、 Redis、MapReduce使用这种方案。

对于静态网站、实时性较弱的查询类数据库,会牺牲一致性,允许一段时间内不一致。简单分布式协议 Gossip,数据库CouchDB、Cassandra使用这种方案。



如图1所示,一致性问题,可以根据是否存在恶意节点分类两类。无恶意节点,是指节点会丢失、重发、不响应消息,但不会篡改消息。而恶意节点可能会篡改消息。有恶意节点的问题称为拜占庭将军问题,不在今天的讨论范围。Paxos很好地解决了无恶意节点的分布式一致性问题。

背景

Paxos类型

Paxos本来是虚构故事中的一个小岛,议会通过表决来达成共识。但是议员可能离开,信使可能走丢,或者重复传递消息。对应到分布式系统的节点故障和网络故障。



图2

如图2所示,假设议员要提议中午吃什么。如果有一个或者多个人同时提议,但一次只能通过一个提议,这就是Basic Paxos,是Paxos中最基础的协议。

显然Basic Paxos是不够高效的,如果将Basic Paxos并行起来,同时提出多个提议,比如中午吃什么、吃完去哪里嗨皮、谁请客等提议,议员也可以同时通过多个提议。这就是Multi-Paxos协议。

Basic Paxos

角色

Paxos算法存在3种角色: Proposer、Acceptor、Learner,在实现中一个节点可以担任多个角色。

Learner不参与投票过程,为了简化描述,我们直接忽略掉这个角色。

算法

运行过程分为两个阶段,Prepare阶段和Accept阶段。

Proposer需要发出两次请求,Prepare请求和Accept请求。Acceptor根据其收集的信息,接受或者拒绝提案。

Prepare阶段

- Proposer选择一个提案编号n,发送Prepare(n)请求给超过半数(或更多)的Acceptor。
- Acceptor收到消息后,如果n比它之前见过的编号大,就回复这个消息,而且以后不会接受小于n的提案。另外,如果之前已经接受了小于n的提案,回复那个提案编号和内容给Proposer。

Accept阶段

- 当Proposer收到超过半数的回复时,就可以发送Accept(n, value)请求了。 n就是自己的提案编号, value是Acceptor回复的最大提案编号对应的value,如果Acceptor没有回复任何提案, value就是 Proposer自己的提案内容。
- Acceptor收到消息后,如果n大于等于之前见过的最大编号,就记录这个提案编号和内容,回复请求表示接受。
- 当Proposer收到超过半数的回复时,说明自己的提案已经被接受。否则回到第一步重新发起提案。

完整算法如图4所示:

Proposers

Acceptors

1) 选择编号n, 发送Prepare(n)

3) 当收到超过半数回复时 发送Accept(n, value) value是收到的最大acceptedProposal 对应的acceptedValue,如果为空,使用 自己的value

5) 当收到超过半数回复时提案成功 否则从1)重新提案 if n > minProposal then minProposal = n return OK, acceptedProposal, acceptedValue

 4) if n > minProposal then acceptedProposal = minProposal = n acceptedValue = value return OK

图4

Acceptor需要持久化存储minProposal、acceptedProposal、acceptedValue这3个值。

三种情况

Basic Paxos共识过程一共有三种可能的情况。下面分别进行介绍。

情况1: 提案已接受

如图5所示。X、Y代表客户端,S1到S5是服务端,既代表Proposer又代表Acceptor。为了防止重复,

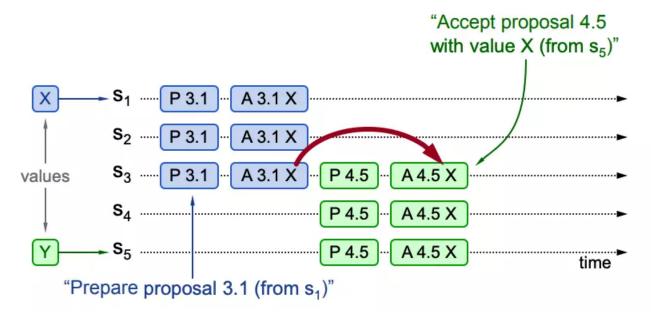


图5 以上图片来自Paxos lecture (Raft user study)第13页

这个过程表示,S1收到客户端的提案X,于是S1作为Proposer,给S1-S3发送Prepare(3.1)请求,由于Acceptor S1-S3没有接受过任何提案,所以接受该提案。然后Proposer S1-S3发送Accept(3.1, X)请求,提案X成功被接受。

在提案X被接受后,S5收到客户端的提案Y,S5给S3-S5发送Prepare(4.5)请求。对S3来说,4.5比3.1大, 且已经接受了X,它会回复这个提案(3.1,X)。S5收到S3-S5的回复后,使用X替换自己的Y,于是发送 Accept(4.5,X)请求。S3-S5接受提案。最终所有Acceptor达成一致,都拥有相同的值X。

这种情况的结果是:新Proposer会使用已接受的提案

情况2: 提案未接受, 新Proposer可见



如图6所示, S3接受了提案(3.1, X), 但S1-S2还没有收到请求。此时S3-S5收到Prepare(4.5), S3会回复已经接受的提案(3.1, X), S5将提案值Y替换成X, 发送Accept(4.5, X)给S3-S5, 对S3来说,编号4.5大于3.1,所以会接受这个提案。

然后S1-S2接受Accept(3.1, X),最终所有Acceptor达成一致。

这种情况的结果是:新Proposer会使用已提交的值,两个提案都能成功

情况3: 提案未接受, 新Proposer不可见

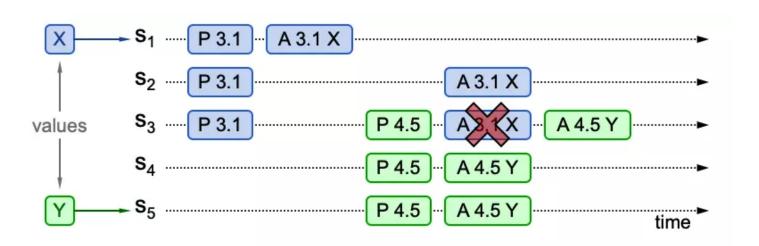


图7 以上图片来自Paxos lecture (Raft user study)第15页

如图7所示, S1接受了提案(3.1, X), S3先收到Prepare(4.5), 后收到Accept(3.1, X), 由于3.1小于4.5, 会直接拒绝这个提案。所以提案X无法收到超过半数的回复,这个提案就被阻止了。提案Y可以顺利通过。

这种情况的结果是:新Proposer使用自己的提案,旧提案被阻止

活锁 (livelock)

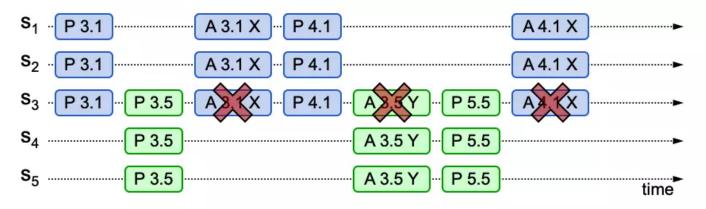


图8 以上图片来自Paxos lecture (Raft user study)第16页

解决方案是Proposer失败之后给一个随机的等待时间,这样就减少同时请求的可能。

Multi-Paxos

上一小节提到的活锁,也可以使用Multi-Paxos来解决。它会从Proposer中选出一个Leader,只由Leader 提交Proposal,还可以省去Prepare阶段,减少了性能损失。当然,直接把Basic Paxos的多个Proposer的 机制搬过来也是可以的,只是性能不够高。

将Basic Paxos并行之后,就可以同时处理多个提案了,因此要能存储不同的提案,也要保证提案的顺序。

Acceptor的结构如图9所示,每个方块代表一个Entry,用于存储提案值。用递增的Index来区分Entry。



其他Proposer,必须拒绝客户端的请求,或将请求转发给Leader。

当然,还可以使用其他更复杂的选举方法,这里不再详述。

2. 省略Prepare阶段

Prepare的作用是阻止旧的提案,以及检查是否有已接受的提案值。

当只有一个Leader发送提案的时候,Prepare是不会产生冲突的,可以省略Prepare阶段,这样就可以减少一半RPC请求。

Prepare请求的逻辑修改为:

- Acceptor记录一个全局的最大提案编号
- 回复最大提案编号,如果当前entry以及之后的所有entry都没有接受任何提案,回复 noMoreAccepted

当Leader收到超过半数的noMoreAccepted回复,之后就不需要Prepare阶段了,只需要发送Accept请求。直到Accept被拒绝,就重新需要Prepare阶段。

3. 完整信息流

目前为止信息是不完整的。

- Basic Paxos只需超过半数的节点达成一致。但是在Multi-Paxos中,这种方式可能会使一些节点无法得到完整的entry信息。我们希望每个节点都拥有全部的信息。
- 只有Proposer知道一个提案是否被接受了(根据收到的回复),而Acceptor无法得知此信息。

第1个问题的解决方案很简单,就是Proposer给全部节点发送Accept请求。

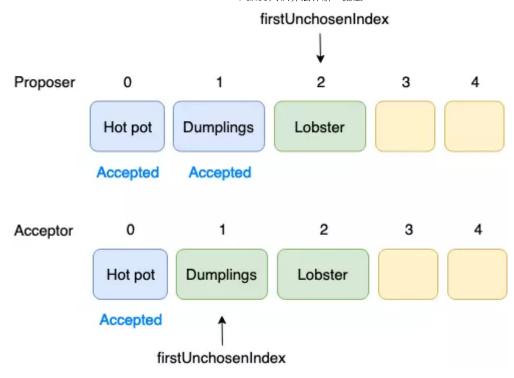


图10

如图10所示, Proposer正在准备提交Index=2的Accept请求, 0和1是已接受的提案, 因此 firstUnchosenIndex=2。当Acceptor收到请求后, 比较Index, 就可以将Dumplings提案标记为已接受。

由于之前提到的Leader切换的情况,仍然需要显式请求才能获得完整信息。在Acceptor回复Accept消息时,带上自己的firstUnchosenIndex。如果比Proposer的小,那么就需要发送Success(index, value),Acceptor将收到的index标记为已接受,再回复新的firstUnchosenIndex,如此往复直到两者的index相等。

总结

Paxos是分布式一致性问题中的重要共识算法。这篇文章分别介绍了最基础的Basic Paxos,和能够并行的