

# 30-769 Sistemas Distribuídos

MSc. Fernando Schubert

 Além da comunicação, da nomeação temos também a sincronização e coordenação de processos em SDs.

- A sincronização entre processos é importante em diversas situações:
  - Para que vários processos não acessem ao mesmo tempo um recurso compartilhado
  - Processos devem cooperar para garantir um acesso temporário exclusivo exemplo: impressora, arquivos
  - Para que os processos tenham a mesma visão da ordenação de eventos
    - Se uma mensagem m1 do processo P foi enviada antes ou depois de m2 do processo Q



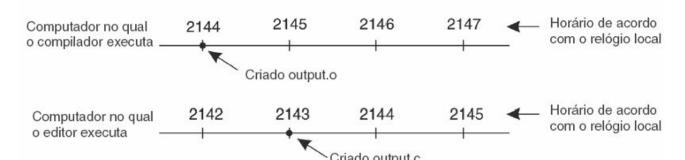
- Sincronização e coordenação são relacionados:
  - Na sincronização de processos é garantido que um processo espera pela finalização de outro processo
  - Na sincronização de dados é garantida que a cópia do dado é consistente
  - Na coordenação o objetivo é gerenciar as interações e dependências entre as atividades de um sistema distribuído



 Problema – sincronização em sistemas distribuídos é frequentemente mais difícil comparada com a sincronização em sistemas monoprocessados ou multiprocessados.

 Objetivo: permitir que os processos cooperem entre si para garantir que cada um acesse individualmente e, por uma certo período de tempo, o recurso objeto do compartilhamento.

- Em um sistema centralizado, o tempo não é ambíguo:
  - Quando um processo quer saber a hora, ele faz uma chamada ao sistema, e o núcleo responde
  - Se A pergunta a hora, e um pouco mais tarde B perguntar a hora, o valor obtido por B será maior do que o obtido por A
  - Em um SD, conseguir acordo nos horários não é trivial
- Exemplo: programa make:



- Computadores tem circuitos para monitorar a passagem de tempo
- Um temporizador é um cristal de quartzo lapidado, que quando mantidos sob tensão, oscilam em uma frequência bem definida
- Associado a cada cristal
  - Contador
  - Registrador de Retenção

- Funcionamento do Temporizador:
  - Cada oscilação do cristal reduz uma unidade do contador
  - Quando o contador chega a zero é gerada uma interrupção e o contador é recarregado pelo registrador de retenção
  - É possível programar o temporizador para gerar uma interrupção em uma determinada frequência
  - Cada interrupção é denominada ciclo do relógio
  - A cada ciclo de relógio é somada uma unidade a hora armazenada relógio é mantido atualizado

- Com um único computador e um único relógio, não há problema se este estiver um pouco defasado
  - Todos os processos da máquina utilizam o mesmo relógio
  - O que importa são os horários relativos
- Com múltiplas CPUs é impossível garantir que todos os cristais funcionem exatamente à mesma frequência
  - A diferença entre os horários é chamada defasagem de relógio
  - Como sincronizar os relógios uns com os outros e com o tempo real?

- Como o tempo é realmente medido?
  - Até invenção dos relógios mecânicos (século XVII):
  - Tempo medido com auxílio dos astros
  - Sol nasce no horizonte a leste
  - Sol alcança uma altura máxima no céu
  - Sol se põe no horizonte a oeste
  - O ponto mais alto do Sol é chamado trânsito solar
  - Intervalo entre 2 trânsitos solares consecutivos do Sol é um dia solar
- Sendo 24 horas em um dia e cada hora com 3600 segundos
  - Um segundo solar é exatamente 1/86.400 de um dia solar

- Em meados de 1940 foi estabelecido que a rotação da Terra não é constante:
  - Devido à desaceleração gradativa resultante de marés e do atrito com atmosfera
  - Acredita-se que há 300 milhões de anos o ano tinha 400 dias!
  - A Terra gira mais devagar, mas não alterou sua órbita
  - Logo, o tamanho do ano aparenta ser o mesmo, mas os dias ficaram mais longos!
  - Também existem variações de curto prazo no comprimento dos dias

- Em 1948 foi inventado o relógio atômico Tal fato tornou possível:
  - Medir o tempo com maior precisão
  - Medir o tempo independentemente das condições do globo terrestre e da atmosfera ]
  - O tempo é calculado através de contagens de transições do átomo de césio 133
  - 1 segundo atômico = 9.192.631.770 transições
  - 1 segundo atômico = 1 segundo solar médio no ano em que foi lançado

- Vários laboratórios ao redor do mundo possuem relógios de césio 133
- Cada laboratório informa ao BIH (Bureau International de l'Heure) quantas vezes o seu relógio pulsou
- O BIH calcula a média destes valores e produz a hora atômica internacional (TAI)
- A TAI é um número médio de ciclos dos relógios de césio 133 divididos por 9.192.631.770
- A TAI é estável, mas apresenta um problema. Qual?

#### Problema:

- Dias solares estão aumentando 86.400 segundos
- TAI equivalem a aproximadamente 3ms a menos que um dia solar médio atual
- Usar a TAI para medir o tempo significaria que no decorrer dos anos o meio-dia aconteceria sempre mais cedo até que um dia aconteceria de madrugada!

#### Solução:

 O BIH introduz segundos extras sempre que a discrepância entre a TAI e a hora solar alcançar mais de 800ms

- Com base na TAI com correções de segundos foi estabelecido o sistema UTC (Universal Coordinated Time)
- UTC é a base de toda a moderna medição de tempo
- A maioria das empresas geradoras de energia elétrica sincroniza a temporização de seus relógios com o UTC
- Quando o BIH anuncia segundos extras, essas empresas aumentam a frequência dos seus relógios a fim de alinhar todos os seus relógios em sua área de distribuição
- 30 segundos extras foram introduzidos no UTC até hoje
- O NIST (National Institute of Standard Time) fornece UTC através da operação de uma estação de rádio de ondas curtas cujo prefixo é WWV
- Além disso vários satélites fornecem UTC

- Se uma das máquinas possui receptor UTC
  - O objetivo é manter todas as outras máquinas sincronizadas com ela
- Se nenhuma possui receptor UTC
  - Cada máquina cuida de seu próprio horário
  - O objetivo passa a ser manter o horário de todas máquinas o mais próximo possível
- Foram propostos vários algoritmos de sincronização de relógios, todos seguindo as mesmas ideias básicas



- Algoritmo:
  - Todas máquinas possuem um temporizador que gera uma interrupção H vezes por segundo
  - Quando o temporizador esgota o tempo fixado o manipulador de interrupção adiciona 1 unidade ao clock C conhecido por todas máquinas do sistema
- Considere que quando o tempo UTC for t o valor de clock de uma máquina p é dado por Cp(t)

- Em condições ideais:
  - Cp(t) = t, para qualquer valor de p e t
  - $\circ$  C'p(t) =dC/dt = 1
  - Condições impossíveis de se obter na prática!
  - O erro relativo aproximado dos temporizadores é 10-6
- Clock skew (defasagem do relógio) denota a magnitude de diferença entre as frequências de dois relógios

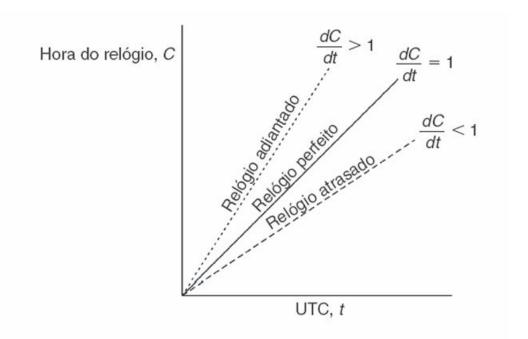


Figura 6.5 Relação entre a hora do relógio e a hora UTC quando as taxas de ciclos de relógios são diferentes.

- Proposto por Cristian(1989), baseia-se em clientes consultarem um servidor de tempo
  - Funcionamento:
    - Cada máquina envia uma mensagem para o servidor de tempo (máquina com receptor WWV ou relógio de precisão), perguntando pelo tempo corrente
    - Servidor de tempo responde o mais rápido possível, com uma mensagem contendo o tempo corrente C-UTC
    - Quando o transmissor obtém uma resposta, ajusta seu clock.

- Proposto por Cristian(1989), baseia-se em clientes consultarem um servidor de tempo
  - Funcionamento:
    - Cada máquina envia uma mensagem para o servidor de tempo (máquina com receptor WWV ou relógio de precisão), perguntando pelo tempo corrente
    - Servidor de tempo responde o mais rápido possível, com uma mensagem contendo o tempo corrente C-UTC
    - Quando o transmissor obtém uma resposta, ajusta seu clock.
  - O problema é que quando se contata o servidor, os atrasos nas mensagens farão que a hora fornecida esteja desatualizada!

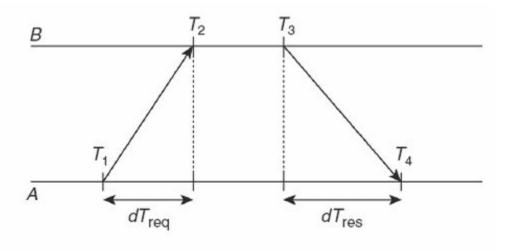


Figura 6.6 Obtenção da hora corrente por meio de um servidor de tempo.

- Após calcular o atraso no envio das mensagens, o relógio de A deve ser sincronizado com o valor enviado por B
- Se o relógio de A estiver adiantado o tempo não pode retroceder
- Uma solução é ajustar o tempo gradativamente
  - Suponha que o relógio de A esteja programado para gerar cem interrupções por segundo
    - Cada interrupção soma 10ms ao relógio
    - Atrasa somando a cada interrupção apenas 9ms ao invés de 10ms
    - O mesmo pode ser empregado para adiantar o relógio somar 11ms ao invés de 10ms

- Protocolo de Tempo de Rede NTP
  - Neste protocolo, o relógio é ajustado entre pares de servidores
  - A consulta B e B consulta A
  - Qual horário prevalece?
  - Qual relógio possui melhor precisão?
- Cada computador possui seu "estrato"
- Um servidor que possui um receptor WWV ou um relógio atômico é conhecido como servidor de estrato 1

- Protocolo de Tempo de Rede NTP
  - Quando A contata B só ajustará seu horário se seu estrato for maior do que B
  - Prevalece o horário do servidor com menor estrato
- Para aumentar a precisão no cálculo do atraso de envio entre os servidores, o NTP também se baseia em médias já calculadas anteriormente
- O NTP alcança uma precisão em âmbito mundial na faixa de 1 a 50 ms



- Algoritmo de Berkeley:
  - No NTP o servidor de tempo é passivo
  - No algoritmo Berkeley o servidor consulta todas as máquinas de tempos em tempos, obtendo o horário de cada máquina
  - Gera uma média de todas as horas, e informa a todos os computadores o deslocamento de tempo a ser feito
  - Este método é adequado quando nenhuma das máquinas possui um receptor WWV



Algoritmo de Berkeley:

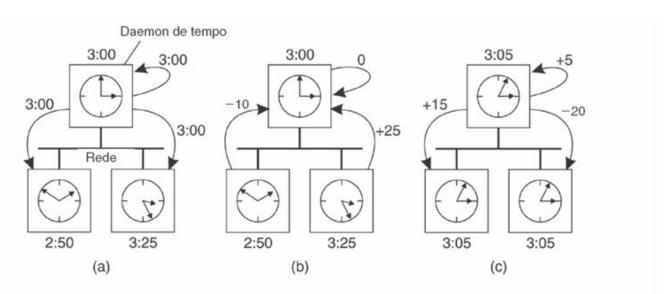


Figura 6.7 (a) O daemon de tempo pergunta a todas as outras máquinas os valores marcados por seus relógios. (b) As máquinas respondem. (c) O daemon de tempo informa a todas como devem ajustar seus relógios.

## RELÓGIOS LÓGICOS

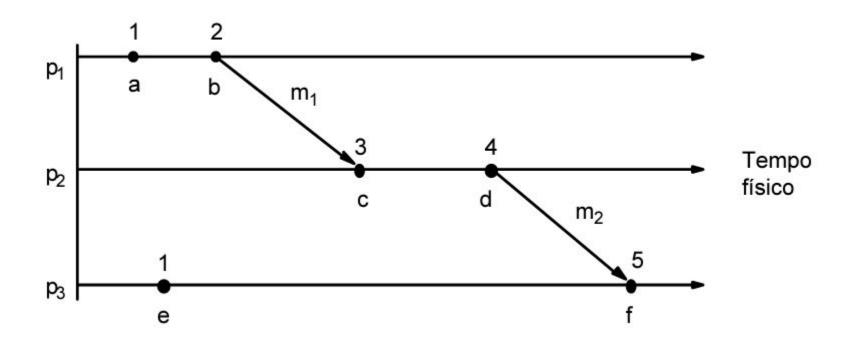
- Até o momento foi considerada a sincronização de relógios como naturalmente relacionada com a hora real
- Entretanto pode ser suficiente que cada nó concorde com a hora corrente sem que esta seja igual a hora real
- Relógios Lógicos
  - Em 1978 Lamport mostrou que, embora a sincronização de relógios seja possível, não precisa ser absoluta:
    - Se dois processos não interagem entre si, não é necessário que seus relógios sejam sincronizados
    - Não é necessário que todos os processos concordem com a hora exata mas com a ordem em que os eventos ocorrem

- Definida a relação acontece antes:
  - Se ae b são eventos do mesmo processo:
    - Se a acontece antes de b: a b
    - Sendo a o envio da mensagem e b o recebimento da mensagem então: a b
  - Se a b e b c, então a c (propriedade transitiva)
  - Se x e y acontecem em processos diferentes e tanto x y quanto y x são falsas, os processos x e y são ditos concorrentes

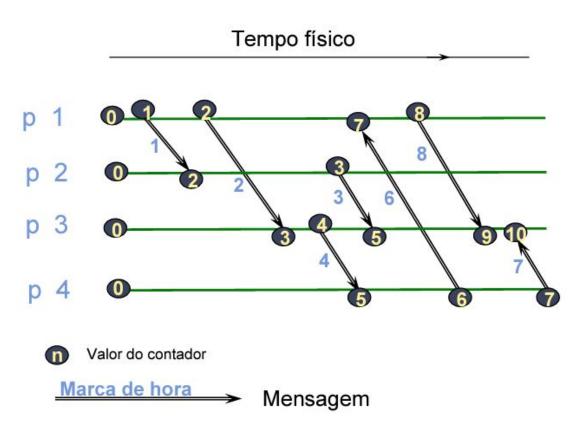
- Cada processo tem um contador (relógio lógico)
- Inicialmente o relógio lógico tem valor 0
- Processo incrementa seu contador quando um evento de envio ou processamento é realizado
- Contador é atribuído a um evento como seu marcador de hora
- Um evento de envio de mensagem carrega seu marcador de hora
- Em um evento de recebimento de mensagem o contador é atualizado por:

max(contador local, marcador de hora da mensagem) + 1











#### Arquitetura

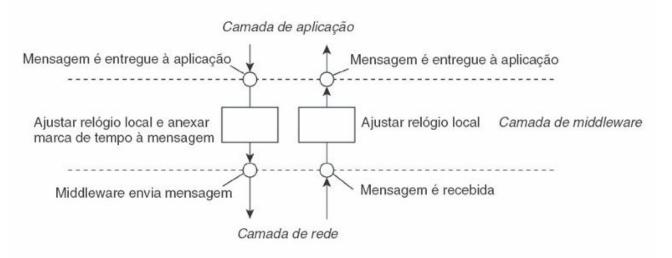
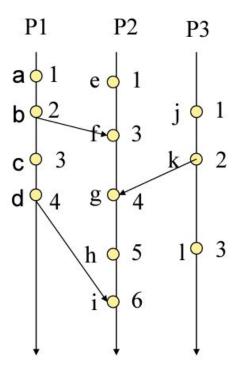


Figura 6.10 Posicionamento de relógios lógicos de Lamport em sistemas distribuídos.





Assumindo que o relógio lógico de cada processo começa em 0

A partir do diagrama de tempo anterior, o que se pode falar da relação entre os seguintes eventos?

a e b: a → b

 $b \in f: b \rightarrow f$ 

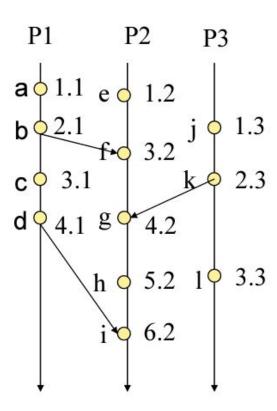
e e k: concorrentes

c e h: concorrentes

*k* e *h*: k→h

#### Eventos totalmente ordenados

- Um marcador de hora igual a 1 está associada aos eventos a, e, j nos processos P1, P2, P3
  respectivamente.
- Um marcador de hora igual a 2 está associada aos eventos *b, k* nos processos *P1, P3* respectivamente.
- As marcadores de horas são os mesmos, mas os eventos são distintos.
- Seria bom criar uma ordem total dos eventos i.e. para qualquer evento a, b poder dizer que a
   b ou b -> a
- Cria uma ordem total atribuindo um número de processo ao evento.
- Pi atribui o marcador de hora Ci (e).i para o evento e
- Então dizemos que Ci(a).i acontece antes de Cj(b).j se e somente se:
- Ci(a) < Cj(b); ou</li>
- Ci(a) = Cj(b) e i < j





- Exemplo Multicast totalmente ordenado
  - Considere que um banco de dados foi replicado
  - O problema:
    - As operações de atualização devem ser executadas na mesma ordem em cada cópia
  - Em geral, situações como estas exigem um ordenação total de envio
  - Os relógios lógicos de Lamport podem ser usados para implementar envio totalmente ordenado de forma distribuída

- Suponha que um cliente em San Francisco quer adicionar \$100 à sua conta, que contém atualmente \$1000
- Ao mesmo tempo, um funcionário de banco em NY inicia uma atualização pela qual a conta do cliente recebe um acréscimo de 1% de juros
- Ambas as atualizações devem ser efetuadas em duas cópias do banco de dados

- Suponha que um cliente em San Francisco quer adicionar \$100 à sua conta, que contém atualmente \$1000
- Ao mesmo tempo, um funcionário de banco em NY inicia uma atualização pela qual a conta do cliente recebe um acréscimo de 1% de juros
- Ambas as atualizações devem ser efetuadas em duas cópias do banco de dados
- Operação de atualização do cliente é realizada em San Francisco antes da atualização de juros de 1%.
- Por outro lado, a cópia da conta em NY é primeiro atualizada com os juros de 1% e depois com o depósito de \$ 100.



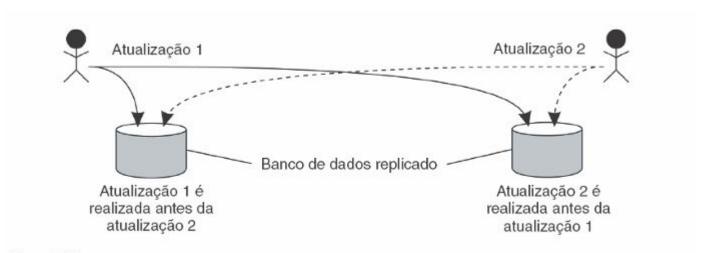


Figura 6.11 Atualização de banco de dados replicado que o deixa em estado inconsistente.

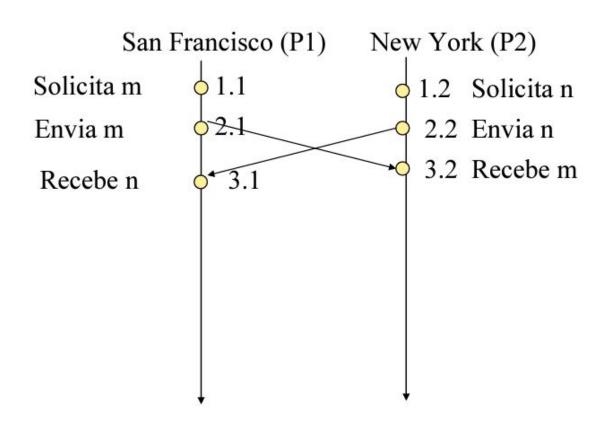
- Consequentemente:
  - No banco de dados de San Francisco será gravado um montante total de \$1111
  - Já, no banco de dados de NY será gravado o total de \$1110
  - Para manter a consistência, as duas operações de atualização deveriam ter sido realizadas na mesma ordem em ambas as cópias
  - Neste caso, deve ser usado um multicast totalmente ordenado
- Mensagens de atualização recebem o marcador de hora com a hora lógica que a atualização foi solicitada pelo cliente
- A mensagem de atualização é enviada para todos os processos que devem realizar a atualização (inclusive para eles mesmos)

- Quando uma mensagem de atualização é recebida:
  - Ela é colocada em uma fila local que é ordenada de acordo com o seu marcador de hora
  - O processo Pi envia uma mensagem de reconhecimento de uma mensagem da fila local somente quando:
    - Não há pedido de atualização em Pi ou
    - Identificador do processo Pi é maior ou igual que identificador do processo Pj da mensagem ou
    - A atualização solicitada em Pi já foi realizada
- A atualização contida em uma mensagem vai ser executada em um processo quando:
  - A mensagem que contém a atualização é a cabeça da fila
  - A mensagem foi reconhecida por todos os processos



- Considere que m corresponde à atualização "Adicionar \$100" e n corresponde à atualização "Adicionar juros de 1%".
- Quando uma mensagem de atualização for enviada (e.g., m, n) a mensagem vai incluir o marcador de hora gerado quando a atualização foi solicitada pelo cliente.







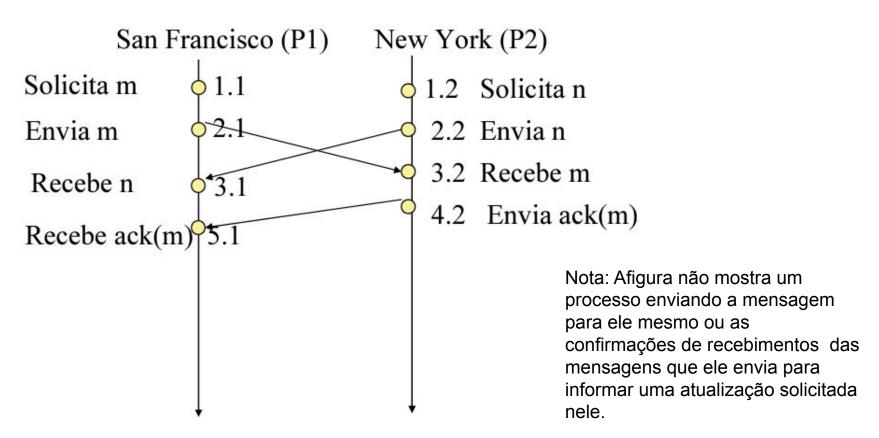
- O envio da mensagem m consiste no envio da operação de atualização m junto com o marcador de hora em que esta atualização foi solicitada que é 1.1
- O envio da mensagem n consiste no envio da operação de atualização n junto com o marcador de hora em que esta atualização foi solicitada que é 1.2
- Mensagens são enviadas para todos os processos do grupo incluindo eles mesmos
  - Assuma que a mensagem enviada para um processo para si mesmo é recebida pelo processo quase que imediatamente.
  - Para os outros processos, pode ter um atraso no recebimento.

- Neste ponto, temos as seguintes filas locais para cada processo:
  - o P1: (m,1.1), (n,1.2)
  - o P2: (m,1.1), (n,1.2)
- P1 vai enviar uma mensagem de reconhecimento de (m,1.1) mas não de (n,1.2)
  - Porque? Identificador de P1 que é 1 é igual ao identificador do processo em (m,1.1),
     mas é menor que o identificador do processo em (n,1.2)
- P2 vai enviar uma mensagem de reconhecimento para todos de (m,1.1)
   e (n,1.2)
  - Porque? Identificador de P2 que é 2 é maior que o identificador do processo em (m,1.1) , e igual ao identificador do processo em (n,1.2)

- P1 não envia a mensagem de reconhecimento de (n,1.2) até que atualização m tenha sido processada.
- Nota: O evento de recebimento da mensagem (n,1.2) por P1 recebe o marcador de hora 3.1.
- Nota: O evento de recebimento da mensagem (m,1.1) por P2 recebe o marcador de hora 3.2.

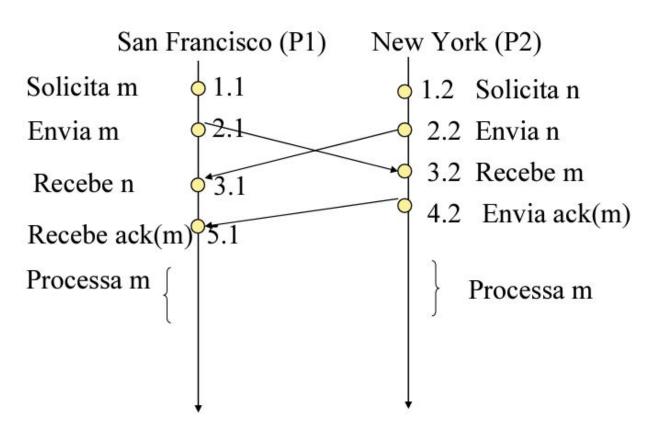
- Se P2 recebe (n,1.2) antes de (m,1.1) ele envia a mensagem de reconhecimento de (n,1.2) para todos?
  - o Sim
- Então como P2 sabe que tem outras atualizações que devem ser realizadas na frente da atualização que ele recebeu do cliente (n) ?
  - Ele não sabe;
  - Ele não executa a atualização especificada em (n,1.2) até que ele receba um reconhecimento de todos os processos que neste caso é ele mesmo e P1
- P2envia uma mensagem de recebimento quando recebe (m,1.1)? Sim pois seu identificador (2) é maior que o identificador 1 da mensagem.





- Resumindo, o processamento das mensagens:
  - P1e P2 necessitam realizar operações de atualização
  - P1 enviou uma mensagem de reconhecimento de recebimento de (m,1.1).
  - P2 enviou uma mensagem de reconhecimento de recebimento de (m,1.1) e de (n,1.2).
- P1e P2 receberam mensagens de reconhecimento de recebimento de (m,1.1) de todos os processos.
- Então, a atualização representada por m pode ser realizada por P1 e P2





- Quando P1 finaliza a atualização m, ele pode enviar a mensagem de reconhecimento de recebimento de (n,1.2).
- Quando P1 e P2 tiverem recebido esta mensagem de reconhecimento, ambos processos receberam todas as mensagens de reconhecimento de recebimento de (n,1.2) de todos os processos.
- Neste ponto, P1 e P2 podem realizar a atualização representada por n



