# Lista 3 - Sistemas Distribuídos

Thiago Guimarães - DRE: 118053123 2021.1

## 1

Os dois aspectos que dificultam são a diferença de frequência entre os relógios e o atraso na transmissão entre dois computadores com seus respectivos relógios. A primeira advém do fato de que cada relógio acumula tempo (tics) em taxas diferentes, já o segundo advém do fato de que, para mantermos os relógios sincronizados, precisamos "perguntar"para outro computador. Assim, temos um problema de atraso, originário desta necessidade de comunicação entre dois computadores.

## $\mathbf{2}$

A premissa é a de que o tempo de envio da mensagem de um computador A para um B é o mesmo tempo de envio de mensagem de B para A. Se essa premissa for violada, a estimativa se torna inválida e os relógios ficariam mal sincronizados.

## 3

O NTP não realiza tal ação visando garantir a monotonicidade (hora do sistema nunca volta no tempo). O SO realiza o ajuste atuando como um acelerador ou desacelerador dos tics do relógio do hardware. Assim, os tics virtuais podem tornar-se ligeiramente mais rápidos ou mais devagar que os tics do hardware.

#### 4

4.1

A -> S

4.2

 $A \parallel H$ 

4.3

 $B \parallel K \; ; \; B - > U \; ; \; B \parallel N \; ; \; K \parallel U \; ; \; K \parallel N \; ; \; N \parallel U$ 

#### 4.4

$$\begin{array}{l} A=1;\,B=2;\,C=3;\,D=4;\,E=7;\,F=8;\,G=10;\,H=1;\,I=3;\,J=4;\,K=6;\,L=8;\,M=1;\,N=3;\,O=5;\,P=7;\,Q=12;\,R=1;\,S=3;\,T=5;\,U=8 \end{array}$$

#### 4.5

```
\begin{array}{l} A=(1,0,0,0);\ B=(2,1,0,0);\ C=(3,1,0,0);\ D=(5,1,0,0);\ E=(7,5,1,3);\ F=(8,5,1,3);\ G=(9,5,8,7);\ H=(0,1,0,0);\ I=(0,3,1,0);\ J=(0,4,1,0);\ K=(1,5,1,3);\ L=(1,7,1,3);\ M=(0,0,1,0);\ N=(0,0,3,0);\ O=(5,3,6,7);\ P=(5,3,8,7);\ Q=(9,5,11,7);\ R=(0,0,0,1);\ S=(1,0,0,3);\ T=(1,0,0,5);\ U=(6,1,0,8) \end{array}
```

#### 4.6

Não há um caso desse par de eventos.

#### 4.7

Não é possível concluir nada, pois o relógio de Lamport ordena os eventos de forma consistente com relação "ocorreu antes", porém não o contrário. Ou seja , se e -> e', então L(e) < L(e'), contudo, o contrário não é verdade.

## 4.8

Sim, podemos concluir que x ocorre antes de y. Isto se dá pois o relógio de Vetor recupera a relação de ordem entre os eventos.

#### 5

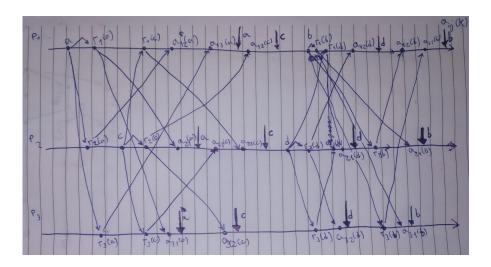


Figura 1: Questão  $5\,$ 

#### 6

Como desvantagem, podemos considerar o processo coordenador como ponto único de falha. Já como vantagem, podemos considerar a quantidade pequena (3) de mensagens necessária para manipular o acesso a região crítica.

#### 7

A vantagem é que, caso o vizinho mais próximo falhe e saia do anel, este permanece inteiro, dado que ainda é conhecido o 20 próximo vizinho, mantendo a integridade do anel. O tradeoff ao conhecer mais vizinhos é que passamos a utilizar mais memória em cada um dos integrantes e aumentamos a complexidade de execução para quando um nó entra na rede, pois passamos a precisar atualizar os vizinhos dos 2 antecessores do nó que entrou na rede.

#### 8

No algoritmo do valentão, o líder é o nó que possui o maior ID do sistema.

#### 8.1 Execução mais eficiente possível

Neste caso, o nó que detecta a falha primeiro é o n[o com maior ID do sistema e envia uma mensagem de eleição com seu id para todos os processos e não recebe resposta alguma (pois nenhum nó possui ID maior que ele), assim, este se torna coordenador e envia uma mensagem de coordenador para todos, enviando apenas  $\Theta(n)$  mensagens.

### 8.2 Execução menos eficiente possível

Neste caso, o nó que detecta a falha primeiro é o nó com o menor ID do sistema e envia uma mensagem de eleição com seu id para todos os processos e recebe uma resposta de OK, assim, o nó que enviou o OK inicia uma nova eleição e a anterior é "cancelada", dado que o nó que enviou o OK possui ID maior que o primeiro nó. Este processo ocorre de forma recorrente, até o nó com maior ID do sistema iniciar uma eleição, tornando-se coordenador. Assim, teremos  $\Theta(n^2)$  mensagens.