

Appunti di Distributed Algorithms

Emanuele Gentiletti

Capitolo 1

Introduzione

Il termine *algoritmi distribuiti* include una grande varietà di algoritmi concorrenti usati per una vasta gamma di applicazioni. Originalmente, il termine si riferiva ad algoritmi progettati per essere eseguiti su molti processori “distribuiti” su una vasta area geografica. Nel corso degli anni, date le similarità riscontrate tra queste categorie, il termine racchiude anche gli algoritmi eseguiti su LAN e su multiprocessori a memoria condivisa.

Il termine “processori” suggerisce che si stia trattando di parti hardware. Ai fini di questo trattato è più utile pensare a questi come processi software in esecuzione sui processori hardware.

Ci sono molti tipi di algoritmi distribuiti. Alcuni degli attributi per cui si differenziano sono:

- *Il modello di comunicazione tra processi (IPC)*: Gli algoritmi distribuiti sono eseguiti su più processori, che hanno bisogno di comunicare in qualche modo.
- *Il modello di temporizzazione*: I processori possono essere considerati da un lato **completamente sincroni**, eseguendo comunicazioni e computazioni di pari passo. Dall'altro, possono essere **completamente asincroni**, eseguendo passi a velocità arbitrarie e in ordine arbitrario. Nel mezzo, si trova una diversa gamma di possibili presupposizioni che possono essere raggruppate con la designazione **parzialmente sincroni**: in questo caso, i processori hanno informazioni parziali sulla temporizzazione degli eventi (es. i processori hanno dei limiti sulle loro velocità relative o hanno accesso a un clock approssimativamente sincronizzato).
- *Il modello di fallimento*: Si può supporre che il sistema sia completamente affidabile, o che l'algoritmo debba tollerare una certa quantità di comportamenti errati. I processi possono interrompersi, senza avvertimento, oppure

possono esibire un più grave *fallimento bizantino*, dove si comportano in maniera arbitraria.

- I *problemi affrontati*: Ad esempio allocazione di risorse, comunicazione, consenso tra processori distribuiti, controllo della concorrenza in un database, rilevamento dei deadlock, snapshot globali, e implementazione di diversi tipi di oggetto.

Il comportamento degli algoritmi distribuiti è spesso difficile da comprendere per molti fattori dovuti da un maggiore tasso di *incertezza e indipendenza delle attività*. Alcuni dei tipi di incertezza con cui gli algoritmi devono confrontarsi sono:

- numero di processori non noto
- topologia di rete non nota
- input indipendenti in diverse locazioni
- diversi programmi in esecuzione tutti insieme, avviati in diversi momenti, e in operazione a diverse velocità
- non determinismo del processore
- tempi di arrivo dei messaggi incerti
- fallimenti dei processori e delle comunicazioni

Negli algoritmi distribuiti, invece di comprendere tutto sul loro comportamento, il meglio che si può fare spesso è capire alcune proprietà specifiche e certe del loro comportamento.

Capitolo 2

Modello di rete sincrona

Sistemi di rete sincroni

Un *sistema di rete sincrono* consiste di una collezione di processi locati ai nodi di un grafo orientato di rete.

Per definire un sistema di rete sincrono formalmente, si inizia con un grafo diretto $G = (V, E)$. Si usa la lettera n per indicare $|V|$, il numero di nodi nel grafo di rete.

Per ogni nodo i di G , si usano le notazioni:

- $out-nbrs_i$ per indicare i *vicini in uscita* di i , ovvero quei nodi che hanno archi entranti che partono da i
- $in-nbrs_i$ per indicare i *vicini in entrata* di i , ovvero quei nodi da cui partono archi entranti in i .
- $distance(i, j)$ indica la lunghezza del cammino minimo tra i e j in G , se esiste. Altrimenti, $distance(i, j) = \infty$
- $diam$, il *diametro*, indica la massima $distance(i, j)$ tra tutte le coppie di nodi (i, j)

Si suppone anche di avere un alfabeto fisso di messaggi M , e si considera *null* un segnaposto che indica l'assenza di un messaggio.

Associato a ogni nodo $i \in V$, si ha un *processo*, che consiste formalmente dei seguenti componenti:

- $states_i$, un (non necessariamente finito) insieme di *stati*
- $start_i$, un sottoinsieme non vuoto di $states_i$, indicato come gli *stati iniziali*
- $msgs_i$, una *funzione di generazione dei messaggi*, che associa $states_i \times out-nbrs_i$ a elementi di $M \cup \{null\}$.
- $trans_i$, una *funzione di transizione di stato* che associa a $states_i$ e a vettori di elementi $M \cup \{null\}$ (indirizzati da $in-nbrs_i$) a $states_i$

Ogni processo ha quindi un insieme di stati, di cui un sottoinsieme è di stati iniziali. L'insieme di stati non deve essere finito, permettendo quindi di modellare sistemi che includono strutture dati illimitate come contatori.

Funzione di generazione dei messaggi specifica, per ogni stato e vicino in uscita, il messaggio (o *null*) che il processo i invia al vicino indicato, a partire dallo stato dato.

Funzione di transizione di stato specifica, per ogni stato e collezione di messaggi da tutti i vicini in entrata, il nuovo stato verso cui i si sposta.

Canale (o link) una locazione associata a ogni arco (i, j) che può, in ogni momento, contenere al massimo un singolo messaggio di M .