Programación Distribuida y Tiempo Real

Explicación de Práctica 2

"Evolución" TP1 a TP2

- Sockets y Tipos de Datos
 - Sockets TCP/UDP... ¿qué capa de red?

"Evolución" TP1 a TP2

- Sockets y Tipos de Datos
 - Sockets TCP/UDP... ¿qué capa de red? ==> ;4!
 - Veremos comunicaciones en SD... que no son sockets
 - Datos binarios, seguro NO char ni string
 - Dependerá del lenguaje cómo se implementa "byte"
- Medición de tiempos
 - "Despegarse" del ejemplo de sockets dado...
- "Warning": caso de write con menor cantidad de la requerida

Medición de Tiempos en TP2 (SD)

- t₀ inmediatamente anterior al snd
- t₁ inmediatamente rcv en el mismo sitio del snd
- "Elapsed" = t_1 t_0
- Pseudocódigo:

```
t_0 = "timestamp"

snd(...)

rev(...)

t_1 = "timestamp"

elapsed = t_1 - t_0
```

- ¿Datos?
 - Binarios
 - ¿Cuántos?

Medición de Tiempos en TP2 (SD)

- t₀ inmediatamente anterior al snd
- t₁ inmediatamente rcv en el mismo sitio del snd
- "Elapsed" = t_1 t_0
- Pseudocódigo:

```
t_0 = "timestamp"

snd(...)

rcv(...)

t_1 = "timestamp"

elapsed = t_1 - t_0
```

snd ==> todo lo necesario para enviar rev ==> todo lo necesario para recibir

- ¿Datos?
 - Binarios
 - ¿Cuántos?

Medición de Tiempos en TP2 (SD)

- Cantidad de Datos snd rcv
 - Problema del "ack" en el rcv
 - Misma cantidad ==> mismo mensaje ida y vuelta (p-p)
- Al tener la misma cantidad en snd-rcv
 - En general no necesariamente son las mismas rutas
 - "elapsed" son 2 comunicaciones idénticas
 - "One way": elapsed/2
- No hay forma de evitar todos los problemas/las opciones

Protocolos y Bibliotecas

- Pendiente de TR en SD
 - Casi no existe entorno de TCP/IP con QoS
- Socket NO es TCP ni UDP
 - Interfaz de comunicaciones entre procesos (UNIX)
- Misma cantidad ==> mismo mensaje ida y vuelta (p-p)
- Al tener la misma cantidad en snd-rcv
 - En general no necesariamente son las mismas rutas
 - "elapsed" son 2 comunicaciones idénticas
 - "One way": elapsed/2
- No hay forma de evitar todos los problemas/las opciones
 - Ver los puntos de sincronización
 - Sincronización y Comunicaciones

- Dependerá casi exclusivamente del lenguaje de progr.
- En C
 - "Server" "Client"
 srvr: socket() bind() listen() accept() read() write()
 clnt: socket() connect() write() read()

- Dependerá casi exclusivamente del lenguaje de progr.
- En C
 - "Server" "Client"
 srvr: socket() bind() listen() accept() read() write()
 clnt: socket() connect() write() read()

```
srvr: socket() - bind() - listen() - accept() - read() - write() clnt: socket() - connect() - write() - read()
```

- Dependerá casi exclusivamente del lenguaje de progr.
- En C

```
    "Server" - "Client"
    srvr: socket() - bind() - listen() - accept() - read() - write()
    clnt: socket() - connect() - write() - read()
    srvr: socket() - bind() - listen() - accept() - read() - write()
    clnt: socket() -
```

Sincrónico

- Dependerá casi exclusivamente del lenguaje de progr.
- En C
 - "Server" "Client"
 srvr: socket() bind() listen() accept() read() write()
 clnt: socket() connect() write() read()

¿Sincrónico o Asincrónico?

- Dependerá casi exclusivamente del lenguaje de progr.
- En C
 - "Server" "Client"
 srvr: socket() bind() listen() accept() read() write()
 clnt: socket() connect() write() read()

Unica vez para todas las comunicaciones

¿Sincrónico o Asincrónico?

- Lo "administrativo" puede cambiar según el lenguaje
 - Configurar y conectar sockets
 - Usualmente se simplifica respecto de C
 - Tal como lo vimos con Java
- Envío y recepción en general mantienen la semántica
 - Finalmente se "reduce" a envío-recepción
 - En varios casos, aún con comunicaciones en SD de mayor nivel de abstracción se mantiene

Read-Write ↔ Write-Read

- Funciones read-write ¿Sincrónicas o Asincrónicas?
 - Siempre usan "la misma" implementación de socket
 - Dependerá de cuánto "sobre" ellas hay
 - Involucran el subsistema de entrada/salida
 - Función write: lo necesario continuar sin interferencia
 - Normalmente buffers de socket (¿de I/O?)
 - Función read: datos recibidos... ¿desde dónde?
 - https://www.linuxjournal.com/article/6345
- Función write: copia y se devuelve el control
 - Lo más probable es que ni llegue a las colas de salida
- Función read: vuelve con "algo leído y disponible"
 - "Blocking" vs. "Non-Blocking"

• Para los experimentos en general:

read() - write()

write() - read()



- ¿Por qué varias iteraciones?
 - vs. "one-shot"
 - En general: promedios
 - En TR: máximos, variaciones

• Para los experimentos en general:

read() - write()

write() - read()



- vs. "one-shot"
- En general: promedios
- En TR: máximos, variaciones
- Suele ser representativo del "mejor caso" de comunicaciones

• Para los experimentos en general:

```
read() - write()
write() - read()
```

• Pseudocódigo:

```
for i ... cant_exp

t_0 = "timestamp"

snd(...)

rcv(...)

t_1 = "timestamp"

elapsed_i = t_1 - t_0

end for
```

Para los experimentos en general:

```
read() - write()
write() - read()
```

• Pseudocódigo:

```
for i ... cant_exp

t_0 = "timestamp"

snd(...)

rev(...)

t_1 = "timestamp"

elapsed_i = t_1 - t_0

end for
```

snd ==> todo lo necesario para enviar
rcv ==> todo lo necesario para recibir

• Para los experimentos en general:

read() - write()
write() - read()

- Con elapsed_i: todo lo que se necesite de análisis
- Suele ser representativo del "mejor caso" de comunicaciones
- Objetivos de la Práctica 2:
 - Ambiente distribuido en LAN (vs. local o simulado)
 - Ambiente de experimentación "automatizado"
- Vagrant
 - Ej. vagrantfile
 - vagrant ssh <mv> -c "<comando>"