
Détection Répartie de la Terminaison

Master SAR
UE AR (MU4IN403)

Plan

- **Définition du Problème**

- Exemple de mauvais algorithme

- **Exemple d'algorithmes**

- Algorithme de Misra [1983]
- Modèle à communication instantanée
 - Algorithme de Rana[1983]
 - Algorithme de Dijkstra [1983]
- Modèle atomique :
 - Algorithme des quatre compteurs (Mattern [1987])

Détection Répartie de la Terminaison

- **Construction d'une couche de contrôle afin de détecter la terminaison d'une application répartie.**
 - Distinguer l'algorithme de détection de terminaison de l'algorithme de l'application.
 - Pas d'influence dans l'exécution de l'application
- **Configuration terminale**
 - aucune action supplémentaire de l'application ne peut être exécutée
 - Tous les canaux de communication sont vides

Détection Répartie de la Terminaison

■ État

- *actif* : si une action interne ou l'action *émettre()* est applicable
- *inactif*
 - Dans le cas contraire

■ Message

- *Applicatif ("basic message")*:
 - Message de l'application
- *Contrôle*
 - Message de l'algorithme de détection de la terminaison.

Détection Répartie de la Terminaison

- Un modèle est défini pour une exécution répartie en définissant les actions des processus *actifs* et *inactifs*.
- Les processus suivent les règles suivantes:
 1. Initialement, chaque processus p peut être dans l'état *actif* ou *inactif*
 2. Un processus p peut passer spontanément de l'état *actif* à *inactif*.
 3. Seuls les processus *actifs* peuvent envoyer des messages applicatifs.
 4. Lors de la réception d'un message applicatif, un processus p *inactif* passe à *actif*.
 - Seule façon pour un processus *inactif* de passer à *actif*.
- Observations :
 - Un message de contrôle *émis* lorsque le processus est *inactif* ne le rend pas *actif*.
 - La *réception* d'un message de contrôle par un processus *inactif* ne le rend pas *actif*.

Détection Répartie de la Terminaison

■ Terminaison

- \mathcal{P} : ensemble de processus
- C : ensemble de canaux
- Prédicat *TERM* :
 - $TERM \iff (\mathcal{P} \text{ p} \in \mathcal{P} : \text{p inactif}) \text{ et } (\mathcal{C} \text{ c} \in C : \text{c vide})$
 - *TERM* est un prédicat stable :
 - $TERM(t) = \text{true} \implies \mathcal{P} \text{ t}' > t : TERM(t') = \text{true}$

Détection Répartie de la Terminaison

■ Propriétés :

➤ *Sûreté* :

- Si un processus détecte la terminaison à l'instant t , alors
 $TERM(t) = true$
 - Pas de fausse détection

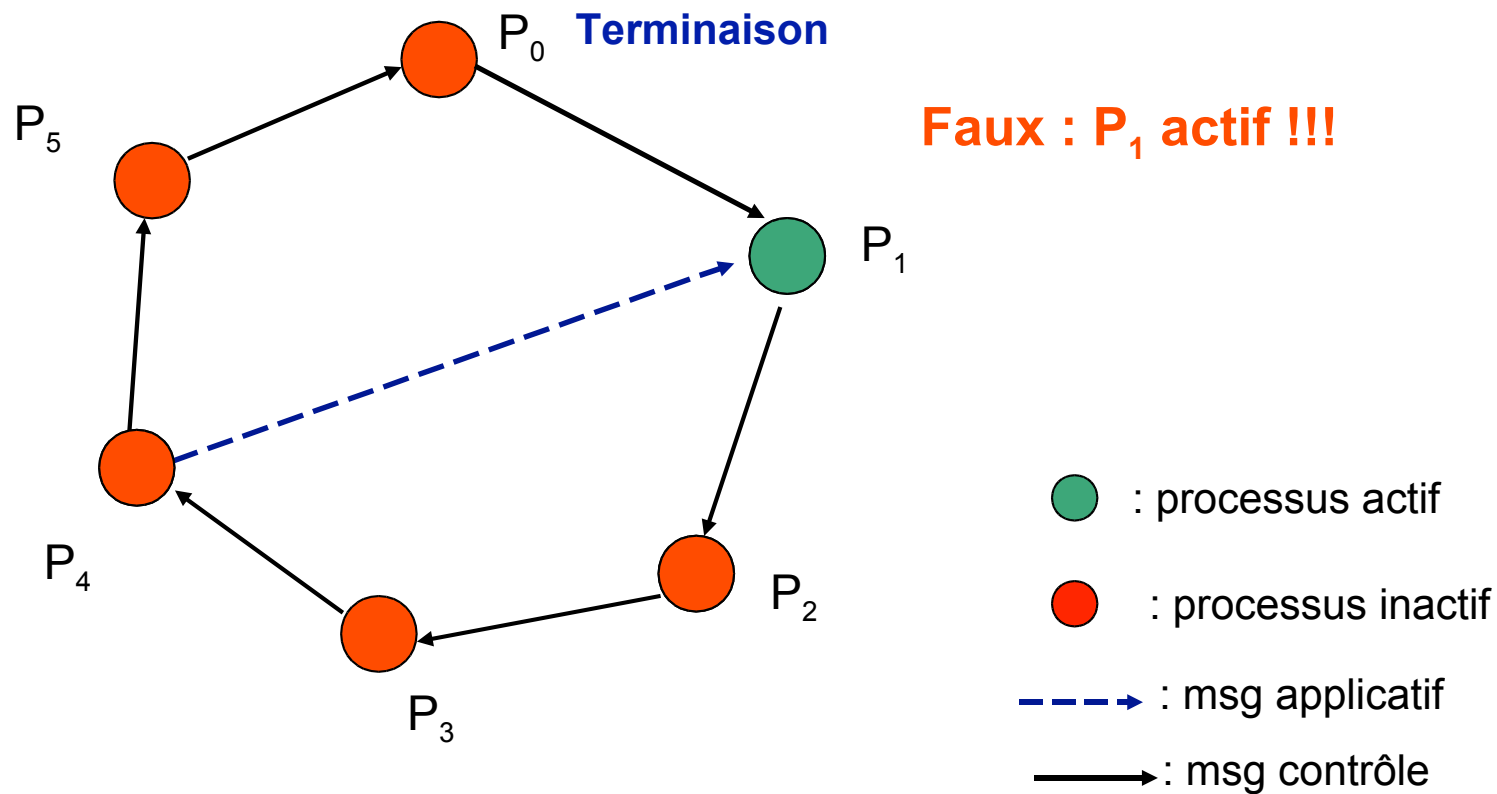
➤ *Vivacité* :

- Si à un instant t , $TERM(t) = true$, alors l'algorithme de détection finira par détecter cette terminaison.

Détection Répartie de la Terminaison

- **Exemple d'un mauvais algorithme de détection répartie de la terminaison**
 - Les sites se trouvent soit dans l'état *inactif* soit dans l'état *actif*
 - Algorithme :
 - Faire circuler un jeton (message de contrôle) selon une structure d'anneau, envoyé initialement par P_0 .
 - Lorsqu'un site est *inactif* et possède le jeton, il l'envoie au site suivant.
 - Lorsque le jeton revient à P_0 , la terminaison est détectée.

Mauvais algorithme de détection de la terminaison



Terminaison sur un anneau

■ Algorithme de Misra

- Anneau logique
 - Canaux FIFO unidirectionnels.
- Chaque site une couleur *noir* ou *blanc*.
 - *noir* = *actif*
 - *blanc* = *inactif*
- Jeton porte un compteur
 - Nombre de sites trouvés *inactif* par le jeton.
- Terminaison détectée : tous les sites sont blancs après un tour.

Algorithme de Misra

N sites

init:

```
state = actif
color = black
if (i==0)
    token = true
else
    token = false;
```

Upon fin:

```
state = inactif
```

Upon reception application msg:

```
etat = actif
color = black
```

Upon reception TOKEN (count)

```
token = true;
Nb=count;
if ((Nb== N) and (color== white))
    termination detection;
```

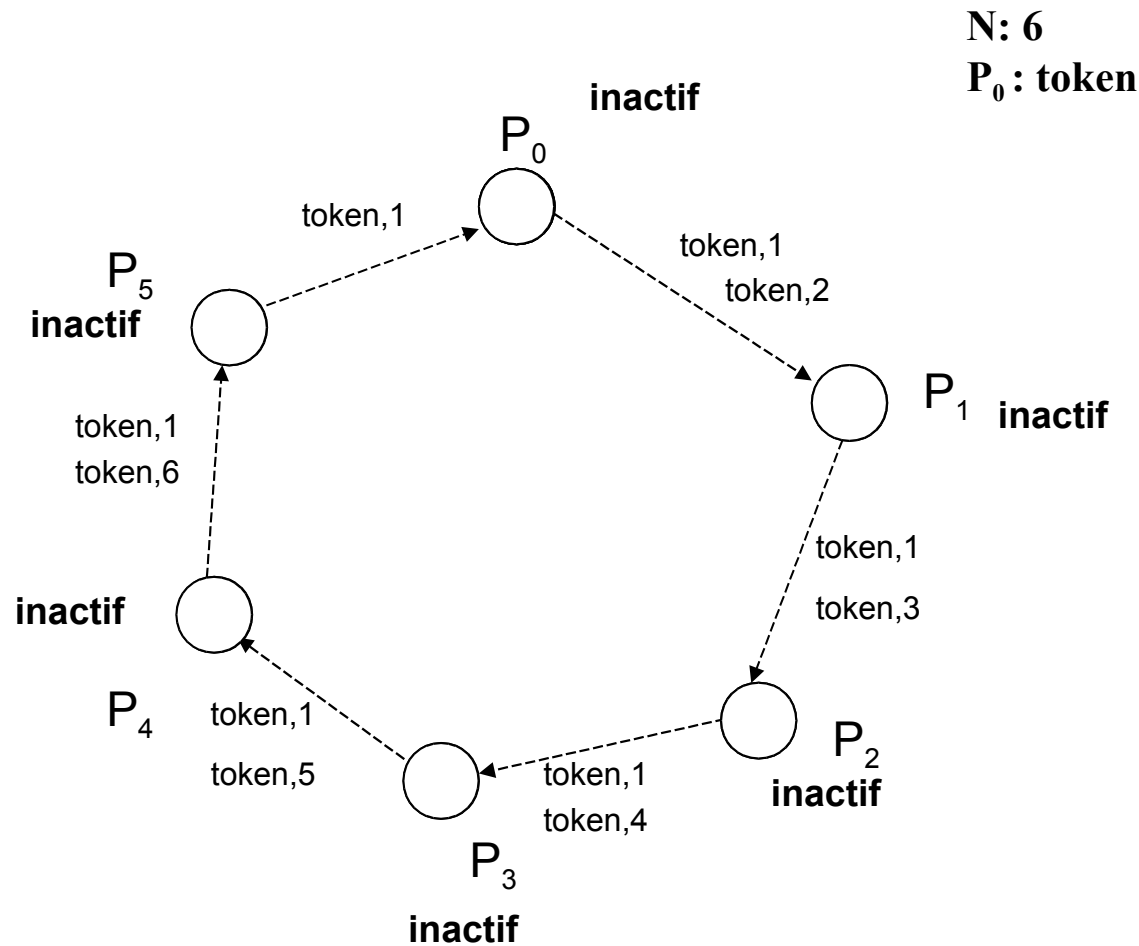
Upon (token== true) and (state==inactif)

```
if (color == white)
    send (TOKEN, Nb+1)
else
    send (TOKEN,1):
```

```
color = white;
token = false;
```

Algorithme de Misra

**Terminaison
detectée**



AR: Détection répartie de la terminaison

Détection Répartie de la Terminaison

- **Modèles afin de simplifier le problème :**
 - *A communication instantanée :*
 - Communication synchrone : exemple CSP
 - $\text{TERM} \Leftrightarrow (\boxed{?} \ p \in \boxed{?} : p \text{ inactif})$
 - *Atomique :*
 - Le moment d'activité des processus est négligeable.
 - $\text{TERM} \Leftrightarrow (\boxed{?} \ c \in C : c \text{ vide})$

Modèle à communication instantanée

■ Algorithme de Rana [1983]

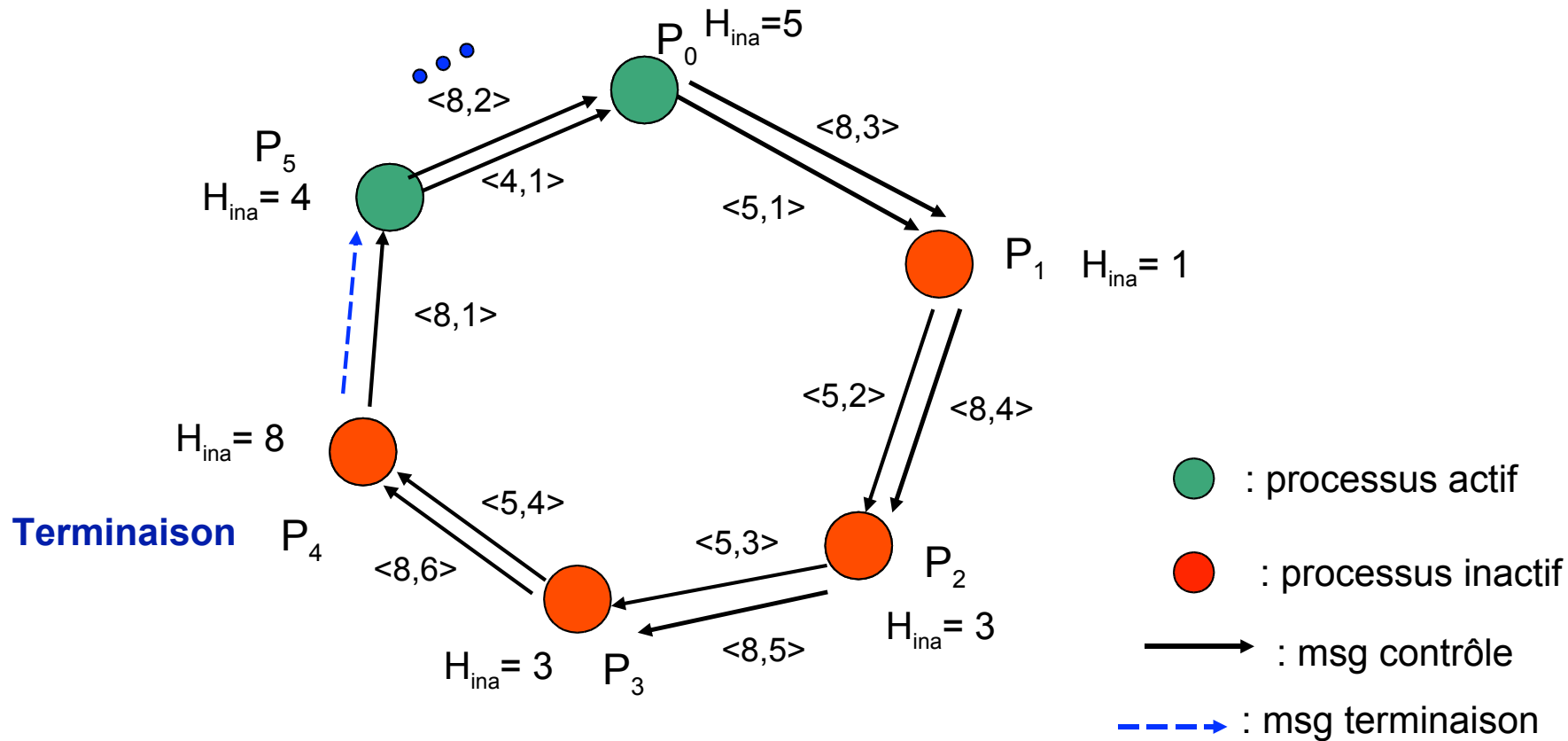
- Communication instantanée (e.g. CSP)
- N sites organisés dans un anneau logique unidirectionnel.
 - Messages transmis sur l'anneau.
- A chaque fois qu'un processus reçoit soit un message *applicatif* soit un message de *contrôle*, il met son *horloge logique locale* à jour.
- Les messages de contrôles circulent sur l'anneau.
 - Message de contrôle: $\langle H, \text{compteur} \rangle$
 - Chaque site envoie le message de contrôle à son successeur et le reçoit de son prédécesseur;
- **Observation** : Huang [1988] a étendu l'algorithme de Rana
 - TD terminaison

Algorithme de Rana

- Lorsqu'un processus devient inactif, il enregistre la valeur de son horloge locale(H_{ina}) et envoie le message de contrôle $\langle H_{ina}, 1 \rangle$ à son successeur;
- Lors de la réception d'un message de contrôle :
 - Si le site est actif, il ignore le message;
 - Sinon
 - Si (compteur $\neq N$)
 - Si la valeur de son passage à inactif $H_{ina} > H_{msg}$ du message de contrôle reçu, le message est ignoré;
 - Sinon, le message est envoyé à son successeur avec le compteur incrémenté $\langle H_{ina}, \text{compteur} + 1 \rangle$;
 - Sinon
 - Terminaison détectée.
 - Le site envoie à son successeur un message de terminaison. Le message fera le tour de l'anneau.

AR: Détection répartie de la terminaison

Algorithme de Rana



Modèle à communication instantanée

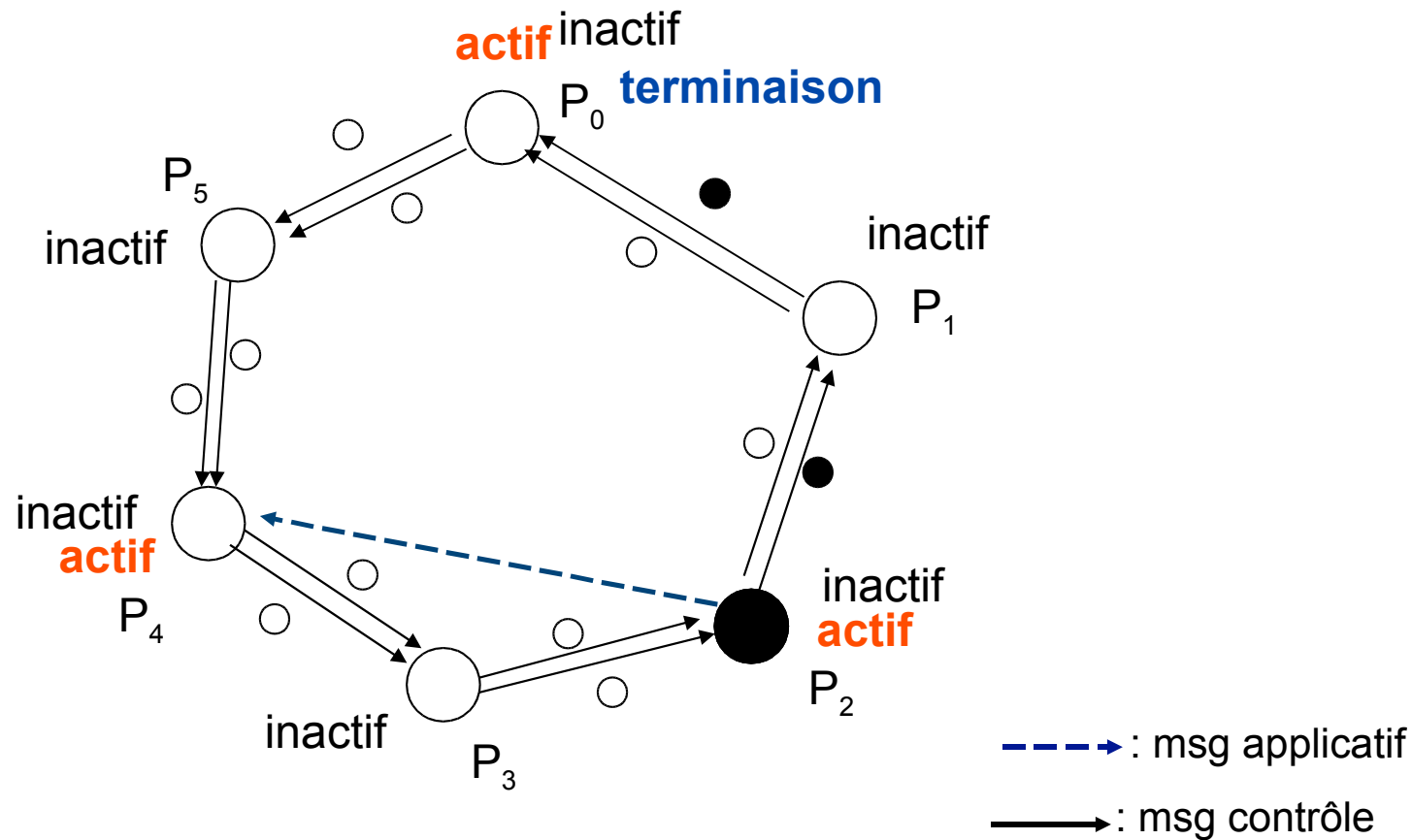
- Algorithme de **Dijkstra** [1983]
 - Modèle à communication instantanée
 - N sites organisés dans un anneau logique.
 - Existence d'un jeton
 - Les sites peuvent être de couleur blanche ou noire ainsi que le jeton.
 - Initialement tous les sites et le jeton sont blancs.

Algorithme de Dijkstra

- Il y a un site initiateur P_0 .
 - Quand P_0 devient *inactif*, il envoie le jeton couleur blanche à P_{N-1} .
- Lorsque le site P_i , qui détient le jeton, devient *inactif*, P_i envoie le jeton au site P_{i-1} :
 - Si P_i est blanc :
 - P_i envoie à P_{i-1} le jeton sans changer la couleur du jeton ;
 - Sinon,
 - P_i change la couleur du jeton à noire avant de l'envoyer à P_{i-1} .
 - P_i devient blanc ;
- Un site P_i devient noire en envoyant un message *applicatif* au site P_j .
- Lorsque P_0 reçoit le jeton :
 - Si le *jeton* est *blanc* et P_0 est *blanc* et dans l'état *inactif*
 - **terminaison détectée**
 - Sinon
 - lorsque P_0 devient *inactif*, il renvoie le jeton couleur blanche à P_{N-1} .

Détection Répartie de la Terminaison

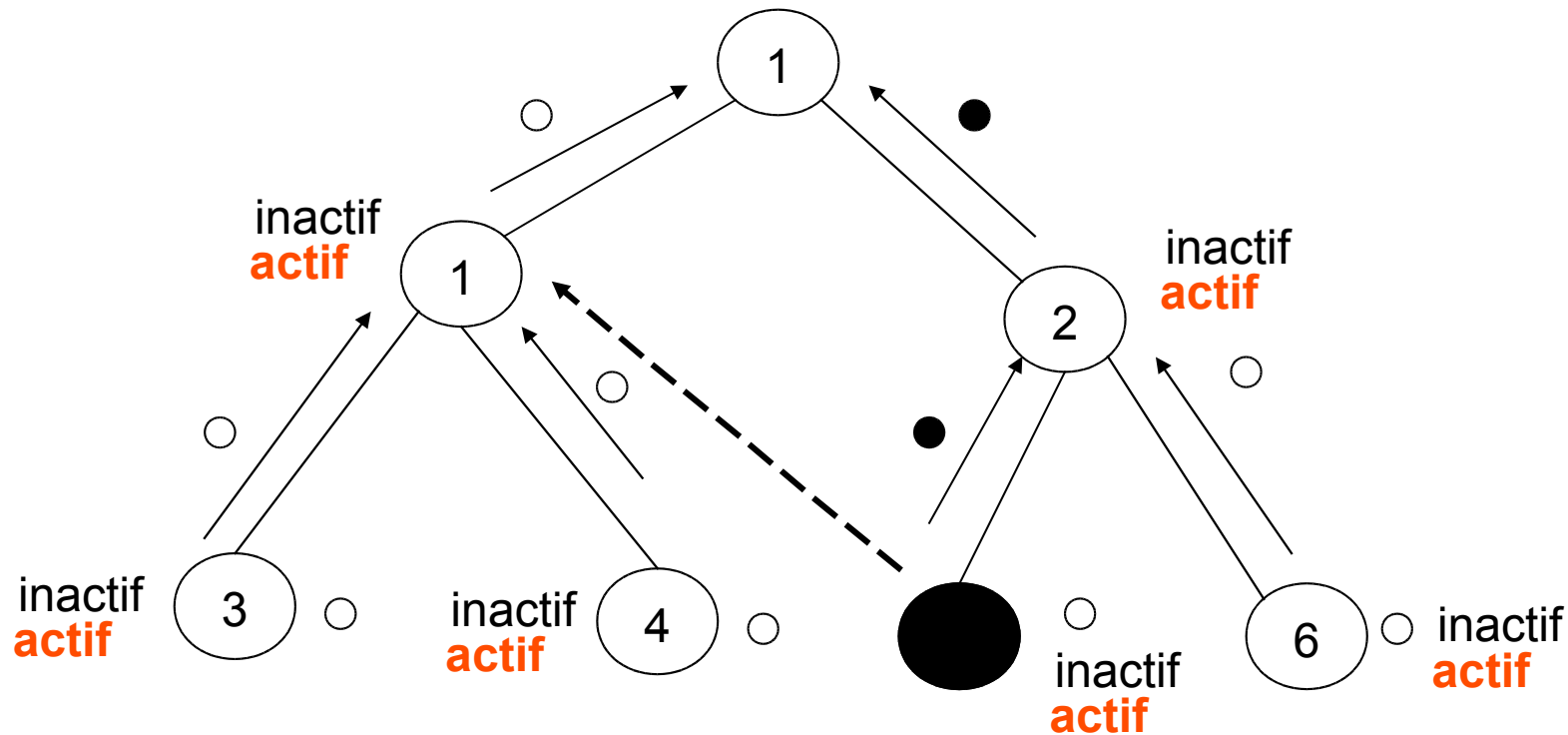
Algorithme de Dijkstra



Algorithme de Dijkstra en utilisant un arbre couvrant

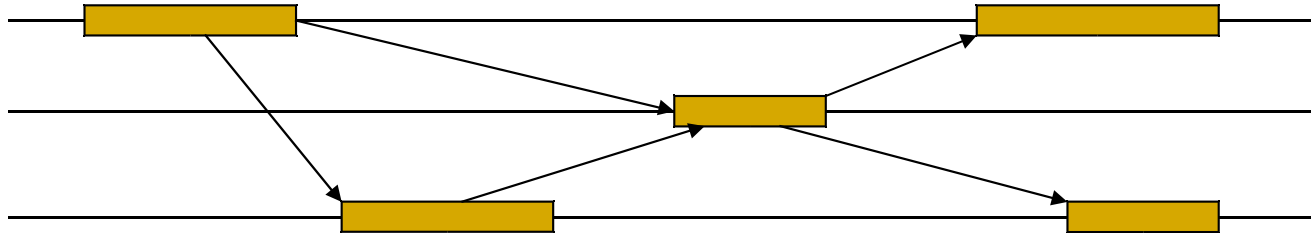
- **Racine informe aux feuilles de commencer la détection;**
 - Chaque feuille a un jeton blanc;
 - Un site P_i devient noire en envoyant un message *applicatif* au site P_j .
 - Si P_i est noir:
 - P_i change la couleur du jeton à noire avant de l'envoyer à *son père*
 - P_i devient blanc ;
 - Si P_i a reçu un jeton noir d'un de ses enfants, il envoie un jeton noir à son père;
 - La racine conclut que l'application a terminé si:
 - Sa couleur est blanche;
 - Elle est dans l'état inactif
 - Elle a reçu un jeton blanc de tous ses enfant
 - Sinon
 - Informe aux feuilles de recommencer la détection

Algorithme de Dijkstra en utilisant un arbre couvrant

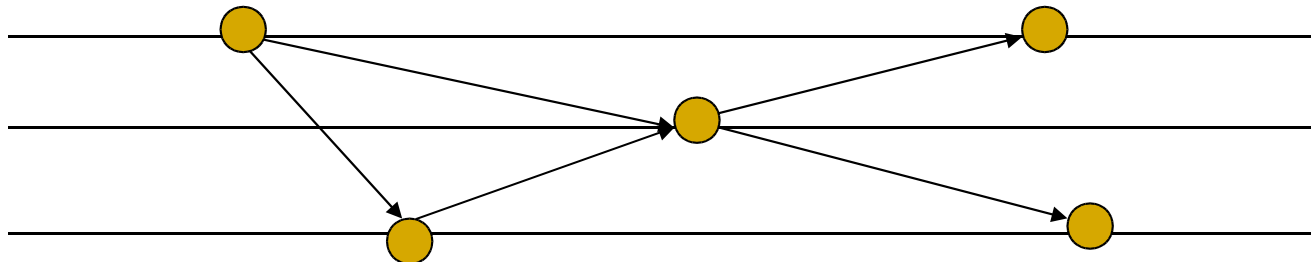


Modèle atomique

- L'algorithme de détection ne "voit" jamais un processus local dans l'état actif : l'algorithme n'est activé que lorsque le processus est inactif

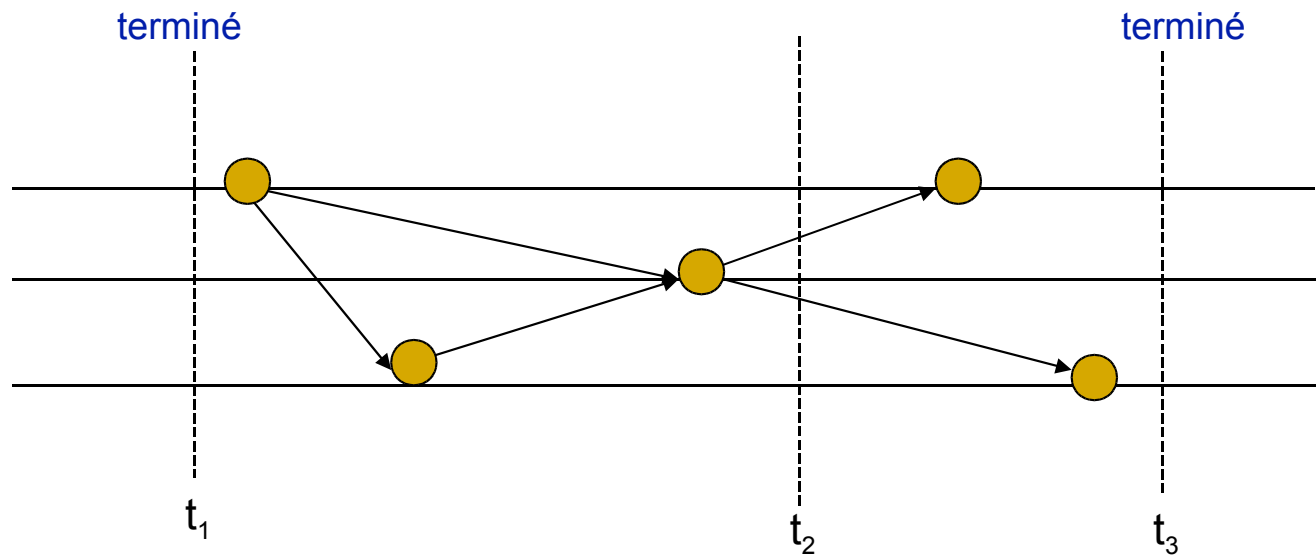


Devient:



Modèle atomique

- **Terminaison détectée lorsque tous les canaux sont vides.**

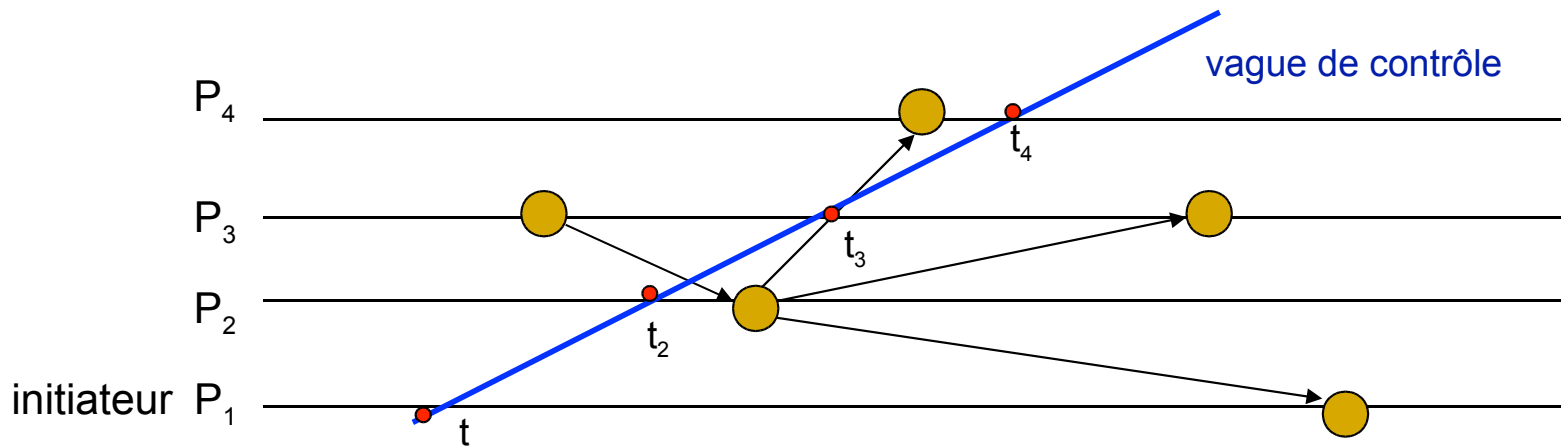


Détection Répartie de la Terminaison

- Modèle atomique :
 - Une **mauvaise solution** avec **deux** compteurs
 - ❑ N processus
 - ❑ Supposons qu'un processus i (initiateur) veut savoir si le système se trouve dans un état terminal : tous les canaux vides
 - i envoie un message de contrôle à tous les $N-1$ autres processus à un instant t .
 - ❑ Chaque processus j répond à i avec le nombre de messages reçus $r_j(t)$ et nombre de messages envoyés $s_j(t)$;
 - ❑ En recevant tous les messages, le site i calcule :
 - $S(t) = \sum s_j(t)$ et $R(t) = \sum r_j(t)$
 - Si $S(t) = R(t)$, le nombre de messages envoyés = nombre de messages reçus alors
 - les canaux sont vides => **détection de la terminaison FAUX !!!**
 - ❑ Pourquoi?

Détection Répartie de la Terminaison

- Inexistence d'un temps global absolu: le moment où les processus j ont reçu les messages de contrôle est t_j et non pas t , le moment de l'envoi du message de contrôle par i .
 - La ligne qui connecte tous les t_j forme une vague de contrôle ("a time cut").



$s_1(t)=0$; $s_2(t_2)=0$; $s_3(t_3)=1$; $s_4(t_4)=0$;
 $r_1(t)=0$; $r_2(t_2)=0$; $r_3(t_3)=0$; $r_4(t_4)=1$;

$S(t) = \boxed{?} s_i(t_i) = 1 = R(t) = \boxed{?} r_i(t_i) = 1$

$S(t) = R(t)$: canaux vides : Détection de la terminaison => FAUX !!!

Détection Répartie de la Terminaison

■ Solution : L'algorithme des quatre compteurs

- Mattern [1987].
- Compter deux fois :
 - Fin de la première vague de contrôle: l'initiateur accumule les valeurs de $s_i(t_i)$ et $r_i(t_i)$ $\forall i : 1 \leq i \leq N$ dans S^* et R^* .
 - Fin de la deuxième vague de contrôle: l'initiateur accumule les valeurs de $s_i(t_i)$ et $r_i(t_i)$ $\forall i : 1 \leq i \leq N$ dans S'^* et R'^* (depuis le début de la première vague).
- L'exécution est terminée si :

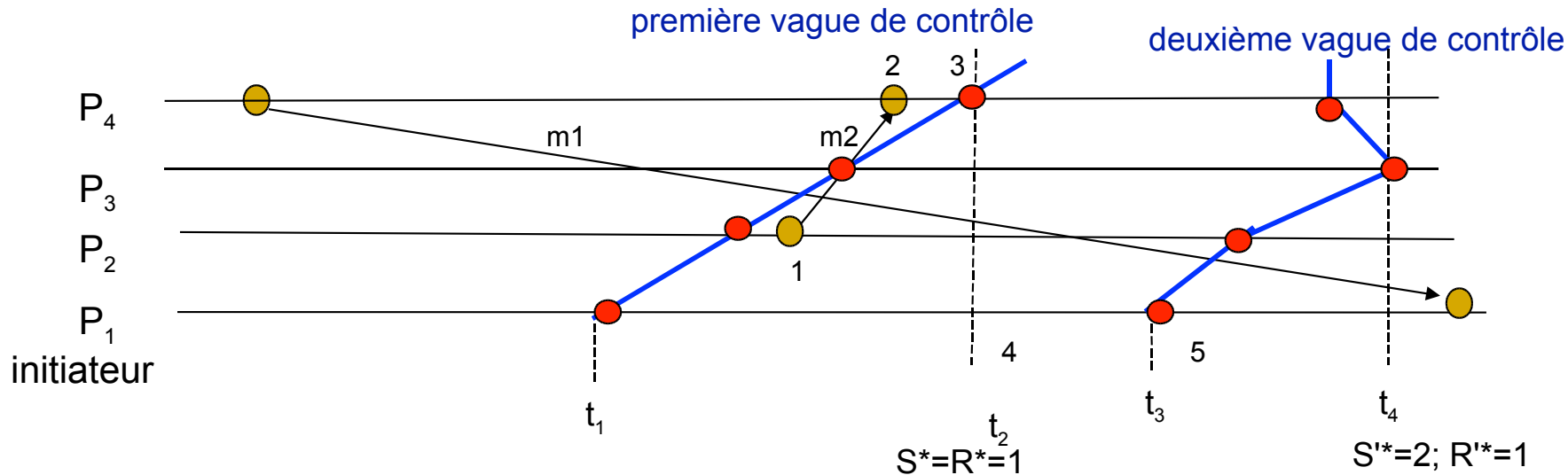
$$S^* = R^* = S'^* = R'^*$$

 - L'exécution est terminée à la fin de la première vague.

Détection Répartie de la Terminaison

L'algorithme des Quatre Compteurs

Application n'a pas terminé : $S^*=R^*=R'^*=1$ mais $S'^*=2$

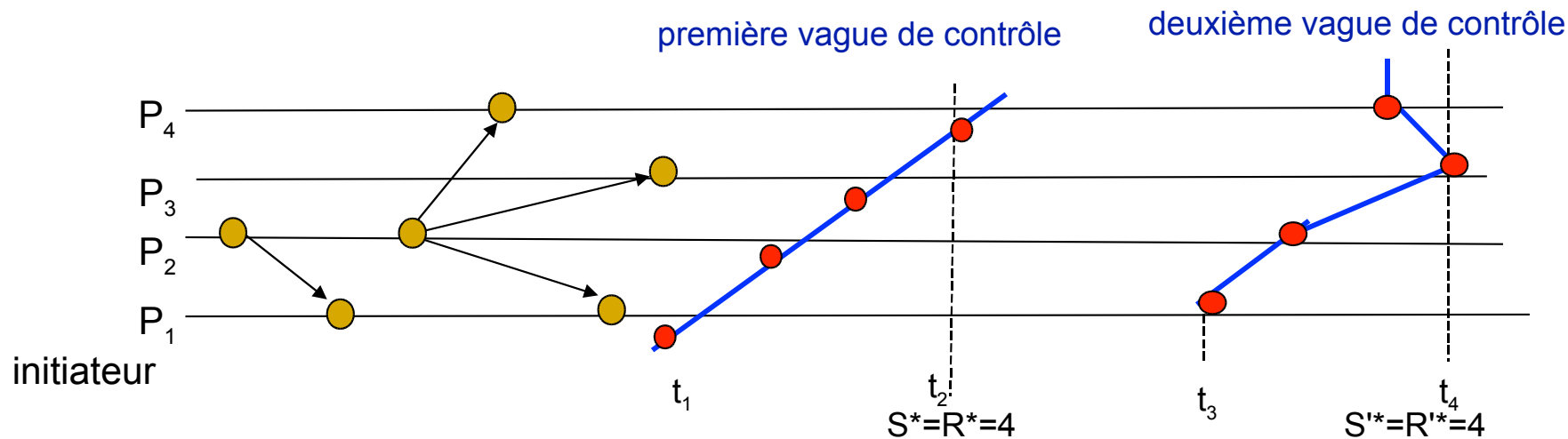


- Site P_i reçoit le msg de contrôle de P_1 et renvoi les informations sur $s(t_2)_i$ et $r(t_2)_i$
Deuxième vague commence après la réception de tous les messages de contrôle: après t_2

Détection Répartie de la Terminaison

L'algorithme des Quatre Compteurs

Application a terminé: $S^*=R^*=S'^*=R'^*=4$



$R^* = S'^* \Rightarrow$ l'exécution s'est terminée à la fin de la première vague: t_2

Terminaison détectée à la fin de la deuxième vague : t_4

Détection Répartie de la Terminaison

- **L'algorithme des quatre Compteurs (cont.)**
 - $R^* = S'^*$, alors l'exécution répartie s'est terminée à la fin de la première vague.
 - Soient t_2 la date où la première vague s'est terminée et $t_3 \geq t_2$ la date du début de la deuxième vague.

$$R^* = S'^* \Rightarrow R(t_2) = S(t_2)$$

Détection Répartie de la Terminaison

■ L'algorithme des quatre Compteurs

(1) Les compteurs locaux sont monotones, $t \leq t'$ implique $s_i(t) \leq s_i(t')$ et $r_i(t) \leq r_i(t')$.

■ *Preuve* : suit de la définition.

(2) Le nombre de messages envoyés et reçus est monotones, $t \leq t'$ implique $S(t) \leq S(t')$ et $R(t) \leq R(t')$.

■ *Preuve* : suit de la définition et (1).

(3) $R^* \leq R(t_2)$.

■ *Preuve* : suit de (1) et le fait que toutes les valeurs de r_i sont collectées avant (\leq) t_2 .

(4) $S'^* \geq S(t_3)$.

■ *Preuve* : suit de (1) et le fait que toutes les valeurs de s_i sont collectées après (\geq) t_3 .

(5) $\boxed{?}$ $t, R(t) \leq S(t)$.

■ *Preuve*: la différence non négative $D(t) = S(t) - R(t)$ correspond au nombre de messages en transit. $D(t) \geq 0$.

Détection Répartie de la Terminaison

■ L'algorithme des Quatre Compteurs

$$R^* = S'^* \Rightarrow R(t_2) \geq S(t_3) \quad (3,4)$$

$$\Rightarrow R(t_2) \geq S(t_2) \quad (2)$$

$$\Rightarrow R(t_2) = S(t_2) \quad (5)$$

■ Cela dit, l'exécution s'est terminée à l'instant t_2

Détection Répartie de la Terminaison

■ Bibliographie

- J. Misra, Detecting termination of distributed computations using markers. PODC, pages 290-294.
- E.W.Dijkstra, Derivation of a termination detection algorithm for distributed computations. *Information Processing Letters* 16, pages 217-219, 1983
- F. Mattern, Algorithms for distributed termination detection. *Distributed Computing*, Vol 2, pages 161-175, Springer–Verlag, 1987.
- S. P. Rana, A distributed solution of distributed termination problem. *Information Processing Letters* 17, pages 43-46, 1983.
- J. Matocha and T. Camp, A taxonomy of distributed termination detection algorithms. *The Journal of Systems and Softwares* 43, pages 207-221, 1998.