M2 - ARA

TD Détecteur de fautes – Omega = élection de leader ultime

On considère un ensemble de processus $\Pi = \{p_1, p_2, ..., p_n\}$ communiquant par messages. Les liens de communication sont bidirectionnels et fiables. On ne considère que des fautes du type « crash ». Le réseau forme un graphe complet partiellement synchrone : après le temps GST (inconnu), il existe des bornes sur les délais de transmissions. Il y a au moins un processus correct.

Q1

Quelles propriétés doit assurer un détecteur de faute Ω ?

Réponses

A terme, (<>) retourner aux processus corrects l'id du même processus (le leader ultime) correct

Considérez l'algorithme suivant :

```
Every process p_i, i = 1, \ldots, n executes: trusted_i \leftarrow 1
\forall j \in \{1, \ldots, i-1\} : \Delta_{i,j} \leftarrow \text{default timeout}
\text{cobegin}
\parallel \text{Task 1: repeat periodically}
\text{if } trusted_i = i \text{ then send I-AM-THE-LEADER to } p_{i+1}, \ldots, p_n
\parallel \text{Task 2: when } (trusted_i < i) \text{ and}
(\text{did not receive I-AM-THE-LEADER from } p_{trusted_i} \text{ during the last } \Delta_{i,trusted_i} \text{ time units})
trusted_i \leftarrow trusted_i + 1
\parallel \text{Task 3: when } (\text{received I-AM-THE-LEADER from } p_j) \text{ and } (j < trusted_i)
trusted_i \leftarrow j
\Delta_{i,j} \leftarrow \Delta_{i,j} + 1
\text{coend}
```

Q2

Complétez l'algorithme avec la tâche T4 afin implémenter un détecteur Omega. A terme tous les processus doivent élire le même processus comme leader.

Task T4: upon the invocation of leader ()

Réponses
Upon the invocation of leader() return trusted_i

Q3

Supposons qu'aucun processus ne tombe en panne. Quel sera le processus leader ? En présence de fautes, quel sera le processus élu ?

Réponses

Sans faute et les messages arrivent à temps => p1 élu

Avec faute => le processus correct de plus petit identifiant est élu

Q4

Est-ce que temporairement des processus différents peuvent être élus ? Illustrez votre réponse par un scénario

<u>Réponses</u>

Plusieurs leaders possibles si les messages du leader courant arrivent hors délais

⇒ erreurs corrigées à la reception du message du leader

Quel mécanisme assure qu'à terme ces erreurs seront corrigées ?

Réponses

A chaque erreur => **augmentation du timeout** => il existe un temps, après le GST, timeout > à la borne inconnue

On considère que:

correct: ensemble qui contient les processus corrects

pleader : processus correct élu comme leader leader (t) : invocation de leader à l'instant t.

Q6

Montrez que:

 $\exists t : \forall t' > t, \forall pi \in correct, leader(t') = pleader$

Réponses

Idée: A terme, tous les processus précédent pleader sont fautifs (n'envoient pas de messages), après GST, il existe un temps après lequel tous les timeout vont atteindre la borne inconnue sur les temps de transmission => les messages de pleader arrivent à temps => trusted = pleader pour tous les corrects.

Q6

Si on ajoute à chaque processus une variable locale $suspected_i$ qui est mise à jour à $\Pi - \{trusted_i\}$ dans la Task3, est-ce que l'algorithme ci-dessus implémente un détecteur de défaillance $\Diamond S$? Justifiez votre réponse.

Réponses

 \ll S:

completude forte : toutes les fautes doivent être détectées : inclus dans Pi et comme trusted n'est pas fautif => propriété assurée

justesse finalement faible : à terme, il existe un correct non faussement suspectés, trusted à terme est correct et pas dans les suspects => propriété assurée

En s'inspirant sur l'algorithme ci-dessus nous voulons maintenant implémenter un détecteur de défaillance $\Diamond P$. Les pseudo-codes de l'initialisation des variables et de la Task1 sont les suivants :

```
Every process p_i, i = 1, \ldots, n executes: trusted_i \leftarrow 1 suspected_i \leftarrow \emptyset \{suspected_i \ provides \ the \ properties \ of \ \Diamond P\} \forall j \in \{1, \ldots, n\} : \Delta_{i,j} \leftarrow \text{ default timeout} \qquad \{\Delta_{i,j}, j < i \ are \ used \ to \ eventually \ agree \ on \ a \ common \ leader \ processes\} \{\Delta_{i,j}, j > i \ are \ used \ by \ the \ leader \ to \ build \ the \ set \ of \ suspected \ processes\} cobegin \| \text{ Task 1: repeat periodically} if trusted_i = i \ \text{then} send (I-AM-THE-LEADER, suspected_i) to p_{i+1}, \ldots, p_n else \text{send I-AM-ALIVE to} \ p_{trusted_i}
```

Notez que l'ensemble suspect_i est ajouté dans le message I-AM-THE-LEADER

O7

Complétez les autres tâches de l'algorithme. Vous pouvez ajouter le nombre de tâches que vous voulez. Cependant, la seule tâche qui peut envoyer des messages est la Task1.

Réponses

if (j < trusted_i)

```
<>P: completude forte + justesse finalement forte => à terme plus d'erreurs
```

```
\label{eq:task-2} \begin{split} \text{Task 2: when (trusted\_i < i) and (did not receive (I-AM-LEADER, suspected\_trustedi) for} \\ p\_\text{trustedi during Delta\_i,trusted)} \\ \text{trusted\_i ++} \\ \text{if (trusted\_i =i)} \\ \text{suspected\_i = \{p1, ..., pi-1\}} \end{split} \text{Task 3: when (received (I-AM-LEADER, suspected\_j) and (j <= trusted\_i)} \\ \text{suspected\_i = suspected\_j} \end{split}
```

```
trusted_i = j
Delta_i,j = Delta_i,j +1;
```

 $Task \ 4: when \ (trusted_i = i) \ and \ (did \ not \ receive \ I-AM-ALIVE \ from \ pj \ during \ last \ Delta_i,j) \\ and \ (j>i)$

suspected_i = suspected_i U {pj}

 $\label{eq:task 5} Task \ 5: when \ (trusted_i=i) \ and \ (received \ I-AM-ALIVE \ from \ pj) \ and \ (pj \ in \ suspected_i) \\ suspected_i=suspected_i-\{pj\}$

 $Delta_i, j = Delta_i, j + 1;$