## Sistemas distribuidos Grado en Ingeniería Informática

Tema 03-01: Sincronización en SD

Departamento de Ingeniería Informática Universidad de Cádiz



Escuela Superior de Ingeniería Dpto. de Ingeniería Informática



Curso 2019 - 2020

### Indice

- Introducción
- 2 Tiempo físico
- Sincronización
- Método Cristian
- 6 Algoritmo de Berkeley
- 6 Network Time Protocol
- Tiempo lógico
- Tiempo lógico de Lamport
- 9 Vectores de tiempo
- Tareas

Sección 1 Introducción

#### Propiedades de los Sistemas Distribuidos

- La información relevante se distribuye entre varias máquinas.
- Los procesos toman las decisiones sólo con base en la información disponible en forma local.
- Debe evitarse un punto único de fallo.
- No existe un reloj común o alguna otra fuente precisa del tiempo global.

Problemas a tener en cuenta

- Tiempos y estados globales.
- Exclusión mutua.
- Algoritmos de elección. Problemas de consenso.
- Operaciones atómicas distribuidas: Transacciones.
- Cada nodo posee un reloj estándar.
- La comunicación entre nodos presenta retardos.
- Cada nodo presenta una visión subjetiva del estado global.

Posibles soluciones

Propuesta de solución: u<mark>n único reloj preciso + red</mark> dedicada para trasmitir la señal <mark>sin retardos</mark>

• No es práctico (coste), o es inviable (Internet)

Solución: tiempo distribuido

- Cada nodo posee su propio reloj tiempo físico local
- Los relojes son imprecisos: necesarios ajustarlos periódicamente a un tiempo físico de referencia

Por otra parte, la gestión consistente del <mark>estado global requiere al menos ordenar los eventos producidos por los nodos</mark>

Tiempo lógico

Posibles soluciones

#### Sincronizar todos

• Sincronizar todos los relojes con reloj de referencia (NTP).

#### Sincronizar entre los nodos

- Estimar retrasos por la conexión (Algoritmo de Cristian).
- Establecer un promedio (Algoritmo de Berkeley).

#### No sincronizar, sólo ordenar eventos

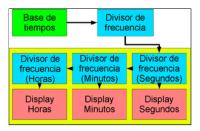
- Ordenar los eventos, algoritmo de Algoritmo Lamport.
- Ordenar todos los nodos, relojes vectoriales.

Sección 2 Tiempo físico

#### Relojes de cuarzo

Los relojes de los ordenadores son de cuarzo

- Las moléculas en el cristal de cuarzo vibran millones de veces por segundo (piezoelectricidad), a una velocidad que nunca cambia. El ordenador usa las vibraciones en el reloj del sistema para tomar el tiempo de sus operaciones de procedimiento
- La frecuencia de oscilación varía con la temperatura
- deriva(retraso):  $\sim 10^{-6}$  (90 ms en un día, 1s cada 11,6 días)



#### Relojes atómicos

Son de gran precisición pero muy caros

- ullet deriva:  $\sim 10^{-13}$  (9 ns en un día, 1 s cada 300.000 años)
- precio: \$ 50.000 \$100.000



Otros modelos pueden ser los NIST (National Institute of Standards and Technology) en http://tf.nist.gov/timefreq/cesium/atomichistory.htm

- Segundo solar o astronómico: 1/86.400 del periodo de rotación de la Tierra (mean solar second) pese a ser perfectamente válido para las situaciones de la vida cotidiana, la Tierra no gira a velocidad constante (va perdiendo lentamente velocidad), por lo que no sirve como referencia
- Segundo atómico (IAT, 1967): 9.192.631.770 periodos de transición en un átomo de Cesio-133. Los relojes atómicos miden este tiempo deriva de  $\sim 3*10^{-8}$  con el segundo solar ( $\sim$ 1 s al año)
- Tiempo universal coordinado (UTC): medido en segundos atómicos, sincronizado con tiempo astronómico (diferencia > 900 ms → inserción de 1 s)

- Tiempo físico o de referencia normalmente UTC (Universal Time Coordinated)
  - http://www.bipm.org/en/scientific/tai/time\_server.html
- Resolución periodo entre dos actualizaciones del registro del tiempo local
- Desviación offset, skew,  $\theta$  Diferencia entre el tiempo local y el tiempo físico de referencia de un instante
- Deriva drift,  $\delta$  desviación por unidad de tiempo (lo que adelanta o retrasa el reloj)
- Precisión accuracy desviación máxima que se puede garantizar en el ajuste de un reloj

: Sincronización

Sección 3 Sincronización

## Sincronización

de relojes físicos

- Los computadores de un sistema distribuido poseen relojes que no están sincronizados (derivas)
- Importante asegurar una correcta sincronización
  - En aplicaciones de tiempo real
  - Ordenación natural de eventos distribuidos (fechas de ficheros)
  - Análisis de rendimiento
- Tradicionalmente se han empleado protocolos de sincronización que intercambian mensajes
- Actualmente se puede mejorar mediante GPS

Externa

# Sincronización

- Sincronización: procedimiento por el que se ajusta el valor de un reloj a un tiempo físico de referencia con una precisión preestablecida
- Referencias de tiempo UTC se difunden periódicamente por radio
- Precisión de receptores comerciales: Estaciones terrestres, Satélites geoestacionarios, Satélites GPS
- Usos: servicio horario preciso, contabilidad...

## Sincronización

#### Interna

- Para muchas aplicaciones es más importante mantener bien sincronizados entre sí los relojes locales que conseguir una gran precisión en la sincronización externa (permite ordenar eventos (causalidad)
- Propuesta de solución: receptor UTC en cada nodo (no es práctico por coste)
- Solución: algoritmos de sincronización interna
  - centralizados: basados en un servidor específico
  - distribuidos: estadísticos

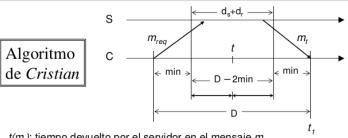
### Sincronización

#### Métodos de Sincronización

- UTC: Universal Coordinated Time
  - Transmisión de señal desde centros terrestres o satélites.
  - Una o más máquinas del sistema distribuido son receptoras de señal UTC.
- Método de Cristian
  - Es un algoritmo probabilístico
  - Es un algoritmo centralizado en el cual un servidor brinda el tiempo unificado
  - Este servidor puede estar conectado a un UTC para tener la hora correcta
- Algoritmo de Berkeley
  - Es un algoritmo centralizado en el cual un servidor es seleccionado como maestro
  - Este maestro NO puede estar conectado a un UTC para tener la hora correcta
  - El maestro estima el valor de los relojes de los esclavos
- NTP (Network Time Protocol)
  - Permitir sincronizar clientes con UTC sobre Internet
  - Jerarquía de servidores en diferentes estratos
  - Los fallos se solventan por medio de ajustes en la jerarquía

Sección 4 Método Cristian

#### Explicación



 $t(m_i)$ : tiempo devuelto por el servidor en el mensaje  $m_i$ 

D: tiempo desde que se envía  $m_{rea}$  y se recibe  $m_t$ 

min: tiempo mínimo de transmisión de un mensaje

Suposición: el servidor asigna la referencia  $t(m_i)$  en la mitad del intervalo D-2\*min (instante t en el cliente). Así se logra la mejor precisión

Desviación:  $\theta = t - t(m_t) = t1 - D/2 - t(m_t)$ 

Precisión = D/2 - min

#### Cuestiones

• Ejemplo del algoritmo de *Cristian* (3 peticiones):

Pet.	D (ms	) t <sub>1</sub> (hh:mm:ss.ms)	$t(m_t)$ (hh:mm:ss.ms)
(1)	22	10:54:22.236	10:54:23.674
(2)	26	10:54:24.000	10:54:25.450
(3)	20	10:54:26.946	10:54:28.342

 ¿Qué petición debería usar el cliente? Calcula la precisión y desviación obtenidas

```
Precisión = 10 \text{ ms} Desviación = 1406 \text{ ms}
```

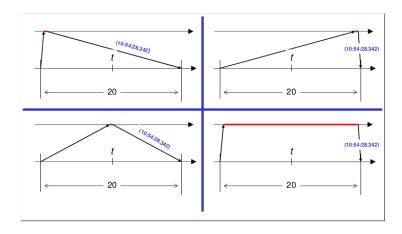
 Conociendo que el tiempo mínimo de transmisión es de 7 ms, ¿cambia en algo la respuesta anterior?

```
Precisión = 3 ms
```

• ¿Qué se necesitaría para obtener una precisión de 2 ms?

Siendo min = 7 ms, una petición con  $D \le 18$  ms

#### Posibilidades

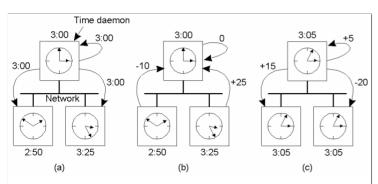


#### **Problemas**

- Duración variable del tiempo de transmisión de los mensajes en la red,
  y del tiempo de respuesta del servidor
- Servidor único: sobrecarga y caída. Solución grupo de servidores sincronizado
- Servidor impostor: seguridad Solución autenticación del servidor
- Servidor con reloj que falla: tiempo erróneo en el SD Solución algoritmo de Berkeley

Sección 5 Algoritmo de Berkeley

# Método Algoritmo de Berkeley Explicación



- a) The time daemon asks all the other machines for their clock values
- b) The machines answer
- c) The time daemon tells everyone how to adjust their clock

# Método Algoritmo de Berkeley

Cuestiones

• Ejemplo del algoritmo de *Berkeley*:

Ü	<u>Nodo</u>	D (ms)	t (hh:mm:ss.ms)	<b>Desviaciones</b>
	NI (coord.)	0	10:54:23.118	-948 ms
	N2	22	10:54:22.236	-1842 ms
	N3	26	10:54:24.000	-79 ms
Excluido!	N4	190	10:41:46.179	-757983 ms
	N5	20	10:54:26.946	+2870 ms

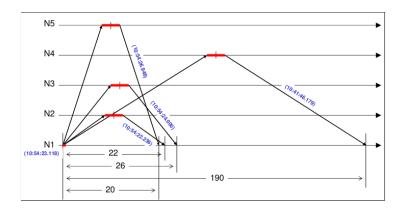
 Calcula el tiempo medio para la sincronización y la desviación a enviar a cada nodo

#### Tiempo medio = 10:54:24.067

 Usando el método de Cristian, calcula la precisión en el ajuste de cada nodo al sincronizarse (min no se conoce)

D/2

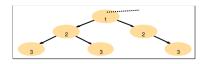
# Método Algoritmo de Berkeley



Sección 6 Network Time Protocol

# Network Time Protocol Explicación

- Estándar en Internet.
- Proporciona sincronización redundante con UTC
- Estructurado en capas (strata) de servidores de tiempo
  - servidores primarios (strata 1): referencias UTC fiables
  - servidores de nivel 2 (strata 2): sincronizados con primarios
- Modos de operación:
  - red local con soporte adecuado: modo multicast
  - o mayor precisión: modo de llamada a procedimiento
  - mejor sincronización interna: modo simétrico
- La red de servidores se puede reconfigurar



: Tiempo lógico

Sección 7 Tiempo lógico

# Tiempo lógico

- A veces la precisión obtenida al sincronizar los relojes no nos permite usar el tiempo físico para ordenar los eventos de los diferentes nodos de un sistema distribuido
  - siempre es posible ordenar los eventos de un mismo nodo (si se respeta la monotonicidad del reloj)
  - en cambio, relaciones de causalidad entre eventos de nodos diferentes pueden verse distorsionadas
- Muchas aplicaciones requieren únicamente ordenar los eventos (y no tanto conocer el instante exacto en que ocurrieron)
- Reloj lógico: contador de software que se incrementa monótonamente, cuyo valor no necesita estar relacionado con ningún reloj físico.
- Generalmente se asocia a cada proceso un reloj lógico.

### Tiempo lógico Modelo de eventos

- Modelo de sistema: conjunto de procesos que comunican únicamente mediante paso de mensajes
  - enviar (p<sub>i</sub>, mensaje)
  - recibir (p<sub>i</sub>, mensaje)
  - $p_i$  y  $p_j$  son el emisor y el receptor del mensaje
- Simplificación: un proceso por nodo/máquina
- Cada proceso genera una secuencia de eventos. Identificamos tres tipos de eventos:
  - Envío de un mensaje (al ejecutar enviar)
  - Recepción de un mensaje (al ejecutar recibir)
  - Eventos locales/internos (resto de eventos, sin comunicación)

# Tiempo lógico

Para ordenar los eventos de un mismo proceso bastaría con asociar a

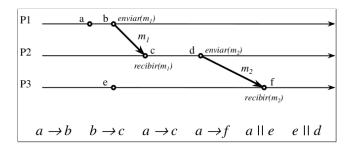
cada evento x el tiempo local T(x) (si la resolución es suficiente)

- Se dice que existe una relación de causalidad entre dos eventos del sistema (x → y, "x ha sucedido antes que y", "x happened before y") si:
  - $\bigcirc$  x e y son eventos del mismo proceso y T(x) < T(y)
  - 2 x e y son los eventos enviar(m) y recibir(m) del mismo mensaje m
  - § Existe otro evento z tal que  $x \to z$  y  $z \to y$  (cierre transitivo de la relación)

# Tiempo lógico

Concurrentes

Si entre dos eventos no hay relación de casualidad, se dice que son concurrentes - paralelos: x || y



: Tiempo lógico de Lamport

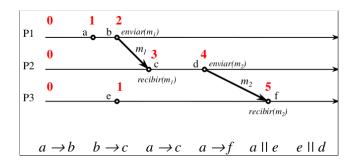
Sección 8 Tiempo lógico de Lamport

# Tiempo lógico de Lamport

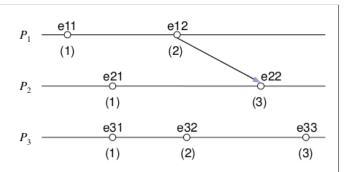
- Propuesto en 1978, para indicar relaciones de causalidad. Cada proceso P<sub>i</sub> tiene su reloj lógico local C<sub>i</sub>, para asociar marcas de tiempo a sus eventos (un simple contador asíncrono basta)
- Algoritmo:
  - Inicialmente,  $C_i = 0$ ,  $\forall i$
  - Antes de un evento local o envío de mensajes en  $p_i$ :  $C_i = C_i + 1$
  - Cuando  $p_j$  envía un mensaje m a  $p_i$  incluye el valor de su reloj lógico en el mensaje,  $C_m$ . Al recibir el mensaje,  $p_i$  actualiza su reloj local de la siguiente manera

    - **2**  $C_i = C_i + 1$
- Problema  $C_i(x) < C_i(y)$  no implica  $x \rightarrow y$

# Tiempo lógico de Lamport



# Tiempo lógico de Lamport



C(e11) < C(e22), y e11 $\rightarrow$ e22 es cierto C(e11) < C(e32), pero e11 $\rightarrow$ e32 es falso

Sección 9 Vectores de tiempo

Introducción

### Relojes vectoriales

- Son un caso más potente que Lamport.
- Sistemas con comunicaciones entre muchos nodos: Amazon

### Concepto intuitivo

• Cada nodo envía no sólo su reloj lógico, si no todos los que tiene constancia.

#### Introducción

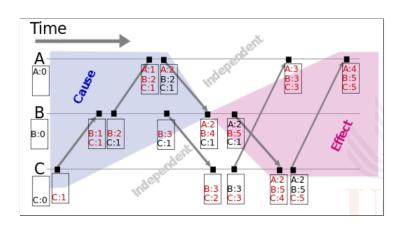
- Garantizan  $V_i(x) < V_i(y) \leftrightarrow x \rightarrow y$ 
  - V: Vector de N componentes (N=número de procesos)
  - V<sub>i</sub>[i]: Reloj lógico (local) del proceso P<sub>i</sub>
  - $V_i[j]$ : Último valor que el proceso  $P_i$  conoce del reloj del proceso  $P_i$
- Algoritmo
  - Inicialmente  $V_i[i] = 0$ ,  $\forall i, j$
  - Evento local o envío de mensaje  $p_i$ :  $V_i[i] = V_i[i] + 1$
  - Cuando  $p_j$  envía un mensaje m a  $p_i$ ,  $p_j$  incluye el valor de su vector de tiempos,  $V_m$ . Al recibir dicho mensaje,  $p_i$  actualiza su vector de la siguiente manera

    - 2  $V_i[i] = V_i[i] + 1$

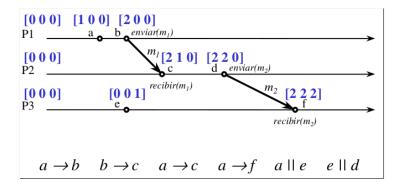
Introducción

- Definición
  - V1 < V2  $\leftrightarrow \forall_i$  V1[i]  $\leq$  V2[i] and  $\exists j$  V1[j] < V2[j]
- Existirá relación de causalidad entre dos eventos (x, y) si y sólo si
  - V(x) < V(y)
  - V(y) < V(x)
- Si no, los eventos son concurrentes

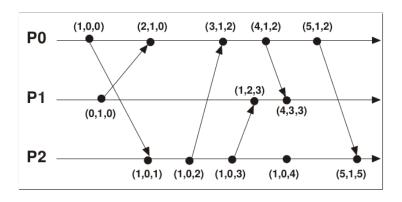
## Vectores de tiempo Ejemplo



#### Esquema



#### Esquema

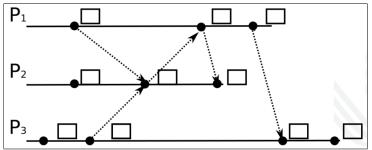


: Tareas

Sección 10 Tareas

### **Tareas**

 Resuelva la siguiente secuencia con el algoritmo de Lamport y el de relojes vectoriales, completando los huecos con los números obtenidos por el algoritmo.



• Implemente el algoritmo Berkeley en Python usando la plantilla del campus virtual.