

PDV 08 2019/2020 Detekce selhání

Michal Jakob

michal.jakob@fel.cvut.cz

Centrum umělé inteligence, katedra počítačů, FEL ČVUT



Detekce selhání

Systémy založeny na skupinách procesů

- cloudy / datová centra
- replikované servery
- distribuované databáze

Frekvence selhání roste lineárně s počtem procesů ve skupině => selhání jsou *běžná*.

V následujícím předpokládáme havárii procesu (crash-stop) jako model selhání a komunikaci přes ztrátový/nedokonalý FIFO kanál.

Obecněji: Správa skupin (group membership)

Služba skupinového členství (group membership)

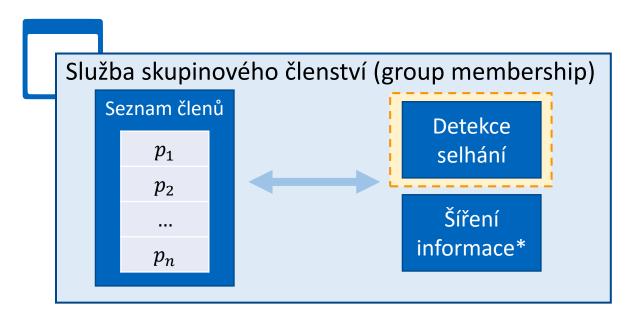
Členský protokol

Členský protokol

Procesy ze skupiny, které dosud neselhaly

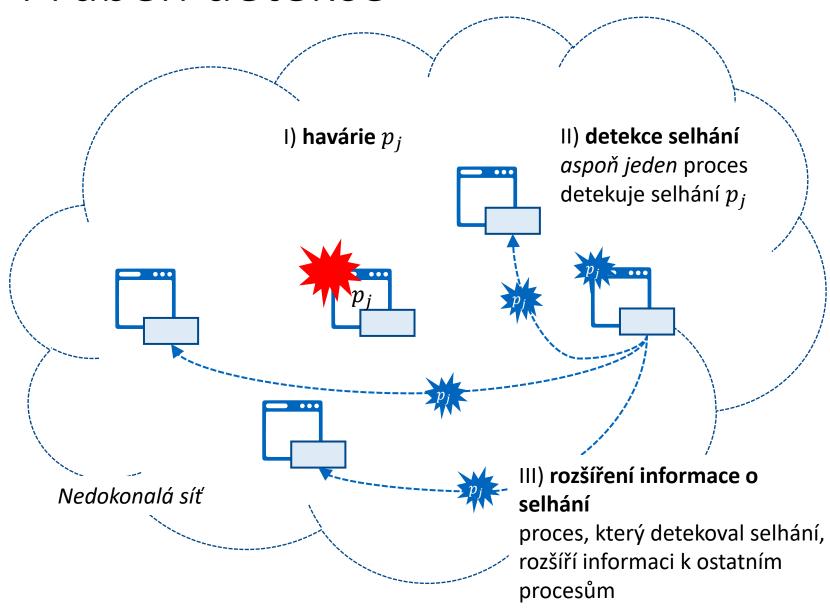
Udržuje seznam procesů při 1) příchodu nového procesu, 2) tichého selhání procesu a 3) odchodu procesu

Dva podprotokoly



*Informace o selhání (a také o vstupu / výstupu procesu do skupiny)

Průběh detekce



Vlastnosti detektorů selhání

Požadované vlastnosti detektorů selhání



Úplnost

= každé selhání je časem detekováno aspoň jedním bezvadným procesem

Přesnost

= nedochází k mylné detekci

Pokud je proces detekován jako havarovaný, tak skutečně havaroval (žádná false positives)

Nelze dosáhnout obou vlastností současně při nedokonalé komunikaci

(detekce selhání je ekvivalentní problému konsensu—procesy se musí shodnout na tom, které procesy jsou bezvadné a které havarované)

Požadované vlastnosti detektorů selhání

100% Úplnost

Úplnost nelze obětovat <= potřebujeme vědět, že proces havaroval

Vždy splněna v prakticky používaných detektorech

<100% Přesnost

Chybně detekované selhání vede ke zbytečným operacím, ale lepší než přehlédnutí havárie

Pouze částečně (pravděpodobnostní garance)

Další vlastnosti detektorů selhání

Rychlost detekce

= čas do okamžiku, kdy první proces detekuje selhání

Škálovatelnost

= počet posílaných zpráv a rovnoměrné rozložení komunikační zátěže

Nechceme úzká hrdla a centrální body selhání

Vlastnosti detektorů selhání

Úplnost

Přesnost

Rychlost

Škálovatelnost

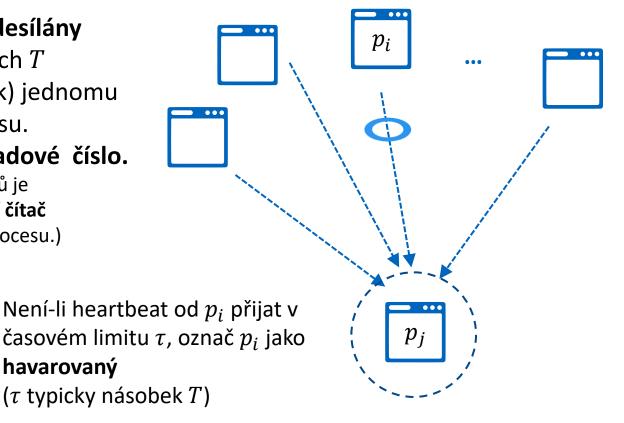
Chceme zajistit i v případě současného selhání více procesů



Základní protokoly pro detekci selhání

Centralizovaný heartbeat

- Hearbeats jsou **odesílány periodicky** (každých *T* časových jednotek) jednomu vybranému procesu.
- Hearbeat má **pořadové číslo.** (Po odeslání hearbeatů je inkrementován lokální čítač hearbeatů každého procesu.)



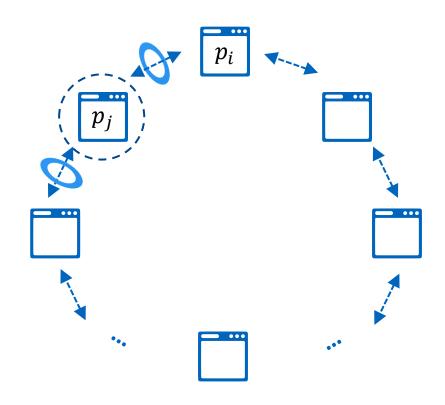
- \odot **Úplný** pro všechny procesy s výjimkou p_i
- oximes Selhání p_i není detekováno.

havarovaný

oximes Při vysokém počtu procesů může být p_i **přetížený**.

Kruhový heartbeat

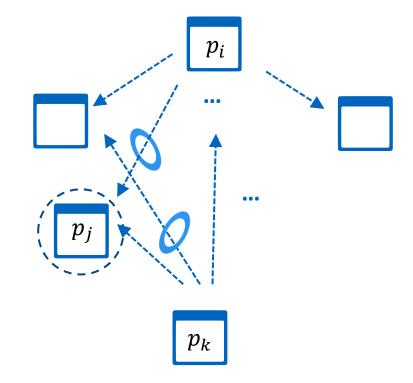
 Hearbeats jsou odesílány periodicky sousedům každého procesu (jedno- nebo oboustranně)



- Wení centrální bod
- Neúplné při současném selhání více procesů
- ⊗ Je třeba udržovat kruh

Všichni-všem (all-to-all) heartbeating

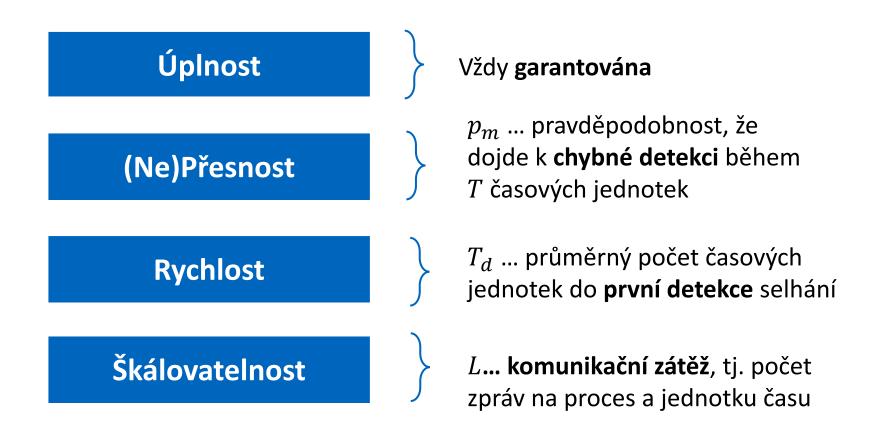
 Každý proces posílá periodicky heartbeats všem ostatním procesům.



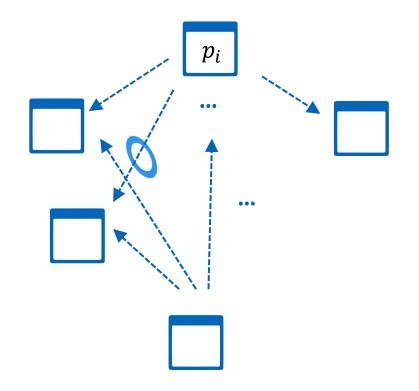
- © Rovnoměrná zátěž všech procesů (ale poměrně vysoká).
- Úplný: pokud zůstane aspoň jede nehavarovaný proces, detekuje selhání libovolného jiného procesu.
- Nízká přesnost: stačí, když jeden proces nedostane včas heartbeats a může označit všechny procesy jako havarované.

Porovnání a analýza detektorů

Porovnání/analýza detektorů



Analýza all-to-all heartbeating



Počet procesů: N

Perioda heartbeatu: *T*

Timeout interval: τ

Přesnost: závisí na

spolehlivosti komunikace

Maximální čas do první

detekce: $T_d = \tau + T$

Komunikační zátěž: $L = \frac{N}{T}$

Komunikační zátěž je lineární v počtu procesů.

(celkový počet zpráv v systému roste **kvadraticky** s počtem procesů)

Optimální detektor

All-to-all heartbeat má **lineární zátěž** L = O(N/T)

 celkový počet posílaných zpráv ve skupině procesů pak roste kvadraticky

Proč?

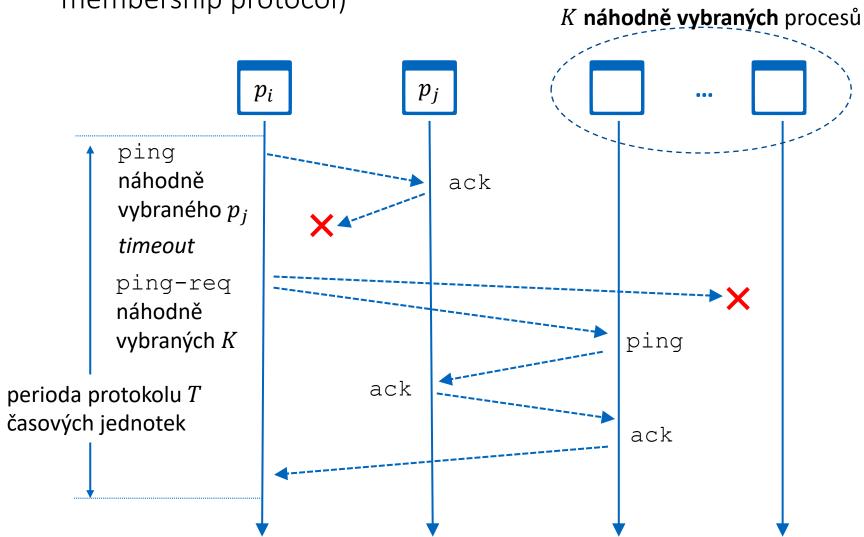
Všechny procesy se snaží detekovat selhání samy, informaci o detekovaném selhání si nevyměňují!

Pro **efektivnější detekci** selhání je potřeba

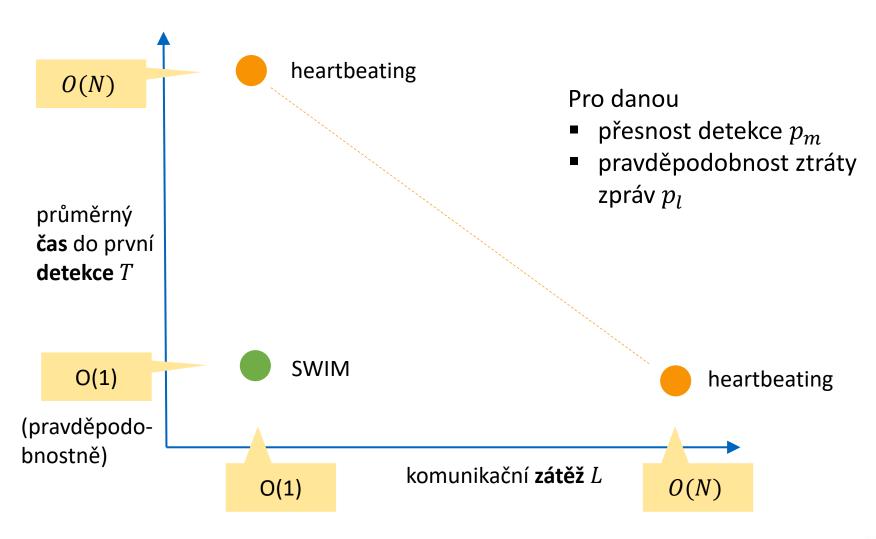
- oddělit detekci selhání a šíření informace o selhání
- použít jinou detekci než založenou na heartbeat (ale na opačném mechanismu)

SWIM Detektor Selhání

(Scalable weakly consistent infection-style proces group membership protocol)



SWIM versus heartbeating



Další vlastnosti SWIM

Průměrný čas do první detekce T_d	 nezávisí na počtu procesů Lze ukázat, že $E[T_d] = \frac{e}{e-1}T \sim 1.58T$ (pro velká N)
Komunikační zátěž L	 nezávisí na počtu procesů
(Ne)přesnost p_m	 lze nastavit nastavením K klesá exponenciálně s rostoucím K
Úplnost	 Selhání bude časem detekováno – průměrný čas e/e-1 T Čas do detekce lze omezit i deterministicky na O(N) (viz dále).

Časově garantovaná úplnost

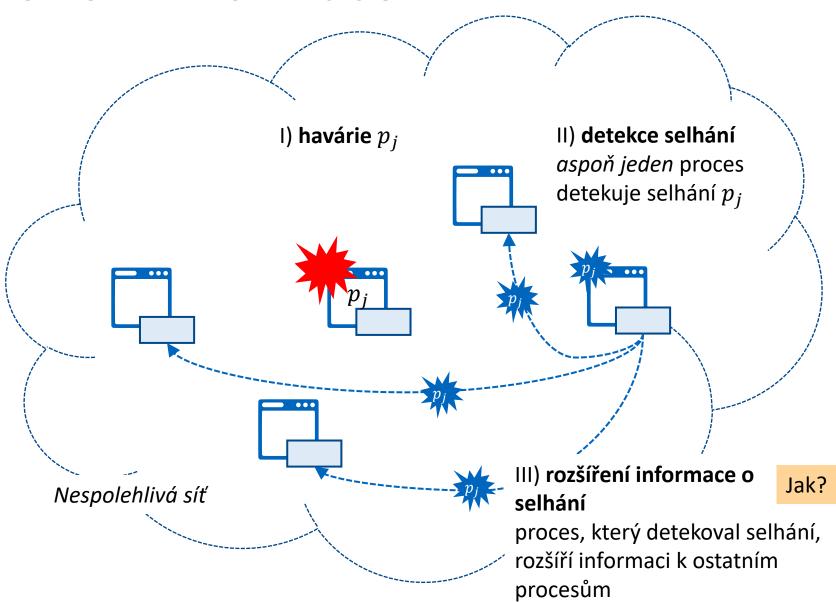
Hlavní myšlenka: Zvolit každý proces ze seznamu **právě jednou** při posílání ping zprávy.

- postupné procházení seznamu
- prermutace seznamu po obeslání všech procesů

Každé selhání je detekováno v maximálně 2N-1 periodách protokolu

Ostatní vlastnosti SWIM jsou zachovány.

Šíření informace



Jak šířit informaci?

Multicast (hardware / IP)

• ne vždy k dispozici

Point-to-point (TCP / UDP)

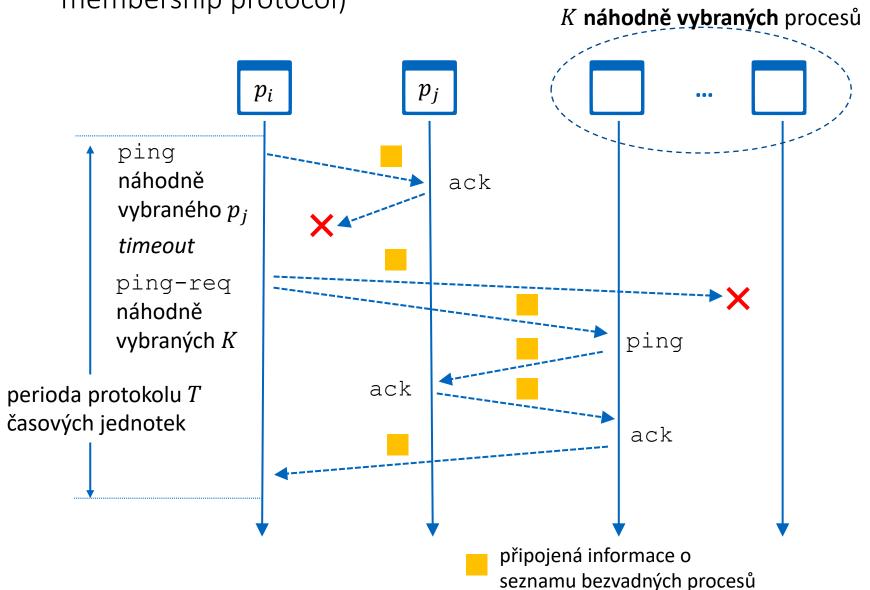
nákladné

Bez dodatečných zpráv: připojit ke zprávám protokolu detekce selhání!

tzv. infekční styl šíření informace

SWIM Failure Detector

(Scalable weakly consistent infection-style proces group membership protocol)



Vlastnosti šíření informace

Epidemický styl šíření informací: Po $\lambda \log N$ periodách protokolu lze očekávat, že $N^{-2(\lambda-1)}$ procesů nedostalo aktualizaci (update).

Implementace

- každý proces udržuje lokální buffer obdržených aktualizací
- může mít fixní délku nebo fixní dobu expirace
- doba expirace ovlivňuje míru konzistence

Souhrn

Detekce selhání klíčový stavební prvek pro spolehlivé DS.

Jednoduchá detekce pomocí **heartbeat** vyžaduje lineární komunikační zátěž každého uzlu.

Pravděpodobnostní SWIM algoritmus je škálovatelný s konstantní zátěží.