Systèmes distribués : Rappel sur ordre et temps logique

Eric Cariou

Master Technologies de l'Internet 1ère année

Université de Pau et des Pays de l'Adour Département Informatique

Eric.Cariou@univ-pau.fr

Temps dans un système distribué

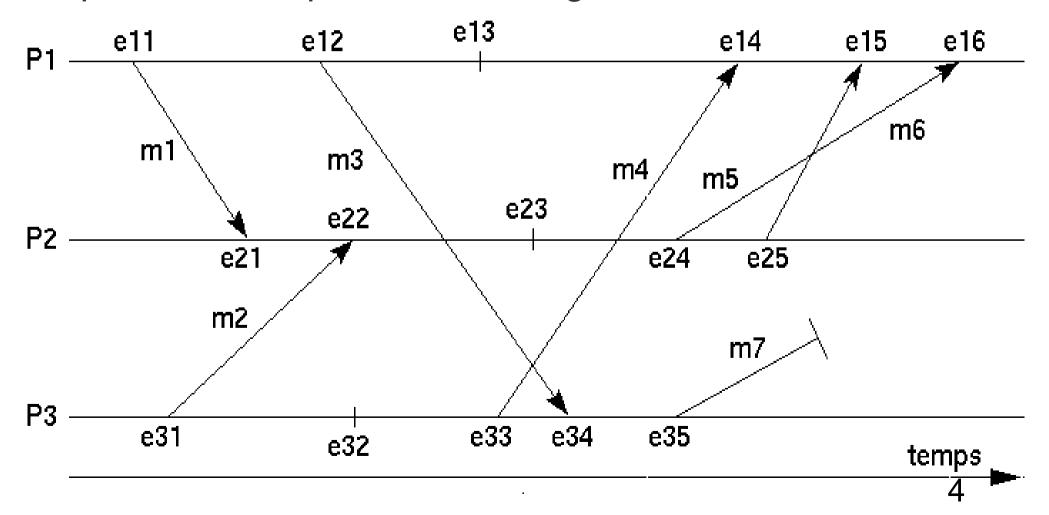
- Définir un temps global cohérent et « identique » (ou presque) pour tous les processus
 - Soit synchroniser au mieux les horloges physiques locales avec une horloge de référence ou entre elles
 - Soit créer un temps logique
- Temps logique
 - Temps qui n'est pas lié à un temps physique
 - But est de pouvoir préciser l'ordonnancement de l'exécution des processus et de leur communication
 - En fonction des événements locaux des processus, des messages envoyés et reçus, on créé un ordonnancement logique
 - Création horloge logique

Chronogramme

- Chronogramme
 - Décrit l'ordonnancement temporel des événements des processus et des échanges de messages
 - Chaque processus est représenté par une ligne
 - Trois types d'événements signalés sur une ligne
 - Émission d'un message à destination d'un autre processus
 - Réception d'un message venant d'un autre processus
 - Événement interne dans l'évolution du processus
 - Les messages échangés doivent respecter la topologie de liaison des processus via les canaux

Chronogramme

- Trois processus tous reliés entre-eux par des canaux
- Temps de propagation des messages quelconques et possibilité de perte de message



Chronogramme

- Exemples d'événements
 - Processus P1
 - e11 : événement d'émission du message m1 à destination du processus P2
 - e13 : événement interne au processus
 - e14 : réception du message m4 venant du processus P3
 - Processus P2 : message m5 envoyé avant m6 mais m6 reçu avant m5
 - Processus P3 : le message m7 est perdu par le canal de communication
- Règle de numérotation d'un événement
 - exy avec x le numéro du processus et y le numéro de l'événement pour le processus, dans l'ordre croissant

Dépendance causale

- Relation de dépendance causale
 - Il y a une dépendance causale entre 2 événements si un événement doit avoir lieu avant l'autre
 - Notation : e → e'
 - e doit se dérouler avant e'
 - ◆ Si e → e', alors une des trois conditions suivantes doit être vérifiée pour e et e'
 - Si e et e' sont des événements d'un même processus, e précède localement e'
 - Si e est l'émission d'un message, e' est la réception de ce message
 - Il existe un événement f tel que $e \rightarrow f$ et $f \rightarrow e'$
- Ordonnancement des événements
 - Les dépendances causales définissent des ordres partiels pour des ensembles d'événements du système

Dépendance causale

- Sur exemple précédent
 - Quelques dépendances causales autour de e12
 - Localement : e11 \rightarrow e12, e12 \rightarrow e13
 - ◆ Sur message : e12 → e34
 - Par transitivité : e12 \rightarrow e35 (car e34 \rightarrow e35) et e11 \rightarrow e13
 - Dépendance causale entre e12 et e32 ?
 - A priori non : absence de dépendance causale
 - Des événements non liés causalement se déroulent en parallèle
- ◆ Relation de parallélisme : ||
 - $e \parallel e' \Leftrightarrow \neg((e \rightarrow e') \lor (e' \rightarrow e))$
 - Parallélisme logique : ne signifie pas que les 2 événements se déroulent simultanément mais qu'il peuvent se dérouler dans n'importe quel ordre

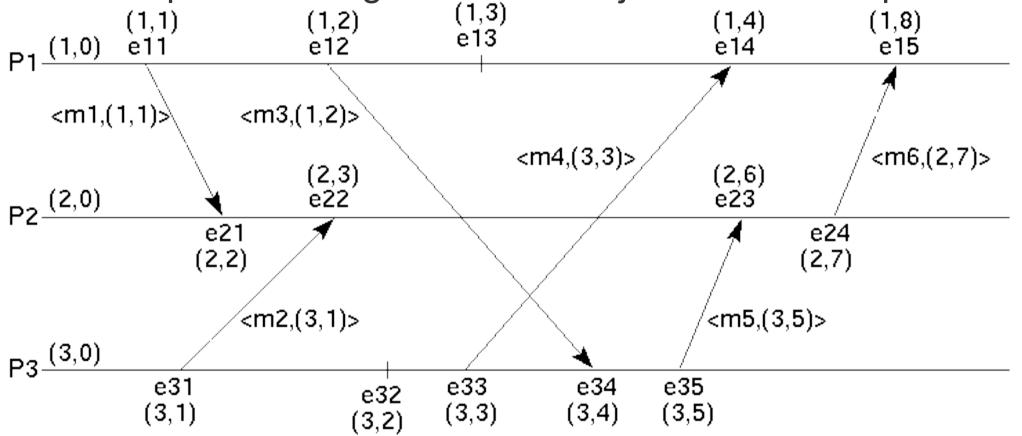
Horloges logiques

- Horloges logiques
 - Datation de chacun des événements du système
 - Avec respect des dépendances causales entre evts
- 3 familles d'horloge
 - Estampille (horloge de Lamport)
 - Une donnée par événement : information au niveau global
 - Vectorielle (horloge de Mattern)
 - Un vecteur par événement : information sur chacun des autres processus
 - Matricielle
 - Une matrice par événement : information sur les informations que connaisse chacun des processus des autres processus

- ◆ Lamport, 1978
 - Une date (estampille) est associée à chaque évenement : couple (s, nb)
 - s : numéro du processus
 - nb : numéro d'événement
 - Respect dépendance causale
 - $e \rightarrow e' \Rightarrow H(e) < H(e')$
 - ◆ Avec H(s, nb) < H(s', nb') si (nb < nb') ou (nb = nb' et s < s')
 - Mais pas la réciproque :
 - $H(e) < H(e') \Rightarrow \neg (e' \rightarrow e)$
 - ◆ C'est-à-dire : soit e → e', soit e || e'
- Invariant sur les dates
 - Pour deux dates d'un même processus, les numéros de ces dates sont différentes
 - ♦ $\forall d,d': d.s = d'.s \Rightarrow d.nb \neq d'.nb$
 - Il n'y pas deux événements locaux ayant le même numéro

- Création du temps logique
 - Localement, chaque processus Pi possède une horloge locale logique Hi, initialisée à 0
 - Sert à dater les événements
 - Pour chaque événement local de Pi
 - ♦ Hi = Hi + 1 : on incrémente l'horloge locale
 - L'événement est daté localement par Hi
 - Émission d'un message par Pi
 - On incrémente Hi de 1 puis on envoie le message avec (i, Hi) comme estampille
 - Réception d'un message m avec estampille (s, nb)
 - Hi = max(Hi, nb) +1 et marque l'événement de réception avec Hi
 - Hi est éventuellement recalée sur l'horloge de l'autre processus avant d'être incrémentée

Exemple : chronogramme avec ajouts des estampilles



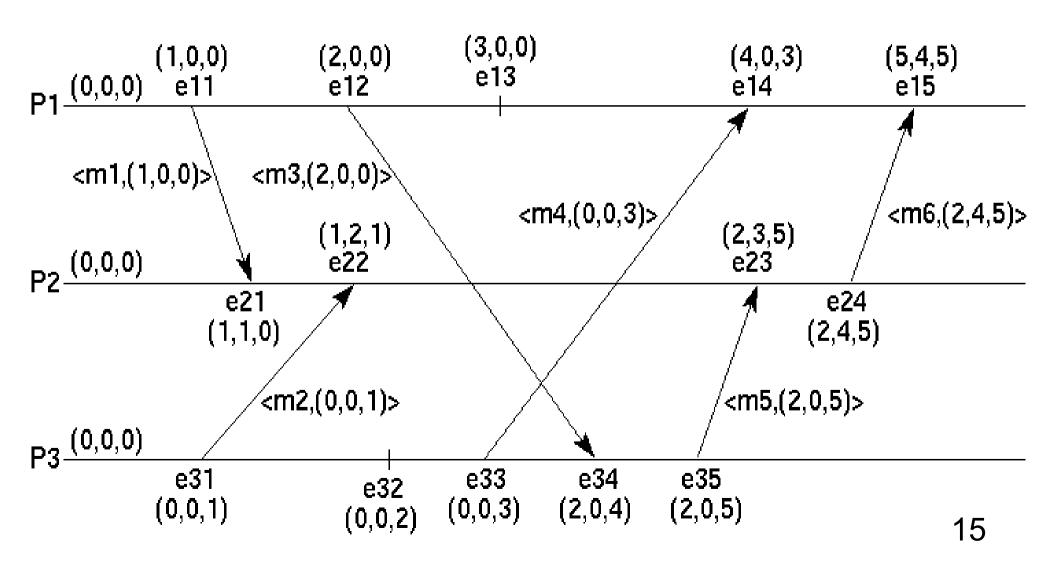
- Date de e23 : 6 car le message m5 reçu avait une valeur de 5 et l'horloge locale est seulement à 3
- Date de e34 : 4 car on incrémente l'horloge locale vu que sa valeur est supérieure à celle du message m3
- ◆ Pour e11, e12, e13 ... : incrémentation de +1 de l'horloge locale

- Ordonnancement global
 - Via Hi, on ordonne tous les événements du système entre eux
 - Ordre total obtenu est arbitraire
 - Si dépendance causale entre 2 evts : ordre respecte dépendance
 - Si indépendance causale entre : choix d'un ordre entre les 2
 - Pas de problème en pratique puisqu'ils sont indépendants
- Ordre total, noté e << e' : e s'est déroulé avant e'
 - Soit e événement de Pi et e' événement de Pj :
 e << e' ⇔ (Hi(e) < Hj(e')) v (Hi(e) = Hj(e') avec i < j)
 - Localement (si i = j), Hi donne l'ordre des événements du processus
 - Les 2 horloges de 2 processus différents permettent de déterminer l'ordonnancement des événements des 2 processus
 - Si égalité de la valeur de l'horloge, le numéro du processus est utilisé pour les ordonner
 - Ordre total global obtenu pour l'exemple
 - e11 << e31 << e12 << e32 << e13 << e22 << e33 << e14 << e3#2<< e35 << e23 << e24 << e15

- Horloge de Mattern & Fidge, 1989-91
 - Horloge qui assure la réciproque de la dépendance causale
 - \bullet H(e) < H(e') \Rightarrow e \rightarrow e'
 - Permet également de savoir si 2 événements sont parallèles (non dépendants causalement)
 - Ne définit par contre pas un ordre total global
- Principe
 - Utilisation de vecteur V de taille égale au nombre de processus
 - ◆ Localement, chaque processus *Pi* a un vecteur *Vi*
 - Un message est envoyé avec un vecteur de date
 - ◆ Pour chaque processus Pi, chaque case Vi[j] du vecteur contiendra des valeurs de l'horloge du processus Pj13

- Fonctionnement de l'horloge
 - ◆ Initialisation : pour chaque processus Pi, Vi =(0, ..., 0)
 - Pour un processus Pi, à chacun de ses événements (local, émission, réception):
 - ◆ Vi[i] = Vi[i] + 1
 - Incrémentation du compteur local d'événement
 - ◆ Si émission d'un message, alors *Vi* est envoyé avec le message
 - Pour un processus Pi, à la réception d'un message m contenant un vecteur Vm, on met à jour les cases j ≠ i de son vecteur local Vi
 - ♦ ∀j: Vi [j] = max (Vm [j], Vi [j])
 - Mémorise le nombre d'événements sur Pj qui sont sur Pj dépendants causalement par rapport à l'émission du message
 - La réception du message est donc aussi dépendante causalement de ces événements sur Pj

- Exemple : chronogramme d'application horloge de mattern
 - Même exemple que pour horloge de Lamport



- Relation d'ordre partiel sur les dates
 - V ≤ V' défini par ∀i : V[i] ≤ V'[i]
 - V < V' défini par V ≤ V' et ∃j tel que V [j] < V' [j]</p>
 - V || V' défini par ¬(V < V') ∧ ¬(V' < V)</p>
- Dépendance et indépendance causales
 - Horloge de Mattern assure les propriétés suivantes, avec e et e' deux événements et V(e) et V(e') leurs datations
 - V(e) < V(e') ⇒ e → e'</p>
 - Si deux dates sont ordonnées, on a forcément dépendance causale entre les événements datés
 - V(e) || V(e') ⇒ e || e'
 - Si il n'y a aucun ordre entre les 2 dates, les 2 événements sont indépendants causalement

- Retour sur l'exemple
 - \bullet V(e13) = (3,0,0), V(e14) = (4,0,3), V(e15) = (5,4,5)
 - ♦ V(e13) < V(e14) donc e13 → e14</p>
 - V(e14) < V(e15) donc e13 → e15</p>
 - \bullet V(e35) = (2,0,5) et V(e23) = (2,3,5)
 - \bullet V(e35) < v(e23) donc e35 \rightarrow e23
 - L'horloge de Mattern respecte les dépendances causales des événements
 - Horloge de Lamport respecte cela également
 - \bullet V(e32) = (0,0,2) et V(e13) = (3, 0, 0)
 - On a ni V(e32) < V(e13) ni V(e13) < V(e32) donc e32 || e13
 - L'horloge de Mattern respecte les indépendances causales
 - L'horloge de Lamport impose un ordre arbitraire entre les événéments indépendants causalement

Horloge matricielle

- Horloge matricielle
 - n processus : matrice M de (n x n) pour dater chaque evt
 - Sur processus Pi
 - ◆ Ligne *i* : informations sur événements de Pi
 - Mi [i, i]: nombre d'événements réalisés par Pi
 - Mi [i, j]: nombre de messages envoyés par Pi à Pj (avec j ≠ i)
 - Ligne j (avec $j \neq i$)
 - ◆ Mi [j, k]: nombre de messages que l'on sait que Pj a envoyé à Pk
 - Mi [j, j]: nombre d'événements que l'on connait sur Pj (avec j ≠ k)
 - Un processus Pi a une connaissance sur le nombre de messages qu'un processus Pj a envoyé à Pk
 - Quand on reçoit un message d'un autre processus, on compare l'horloge d'émission avec l'horloge locale
 - Peut déterminer si on ne devait pas recevoir un message avant8

Horloges

- Informations données par les horloges
 - Estampille : connaissance global du nombre d'événements du système
 - Vectorielle: connaissance d'événements sur chacun des autres processus
 - Matricielles : connaissance de la connaissance d'événéments qu'un processus connait sur les autres
- Application, utilité
 - Estampille : ordonnancement global, gestion priorité
 - Vectorielle : validation de la cohérence d'un état global, propriétés sur de la diffusion
 - Matricielle : assurer la délivrance causale de messages entre plusieurs processus
 - Cf TD systèmes distribués L3 Informatique

État Global

- État global
 - État du système à un instant donné
 - Buts de la recherche d'états globaux
 - Trouver des états cohérents à partir desquels on peut reprendre un calcul distribué en cas de plantage du système
 - Détection de propriétés stables, du respect d'invariants
 - Faciliter le debugging et la mise au point d'applications distribuées
 - Défini à partir de coupures
- Coupure
 - Photographie à un instant donné de l'état du système
 - Définit les événements appartenant au passé et au futur par rapport à l'instant de la coupure

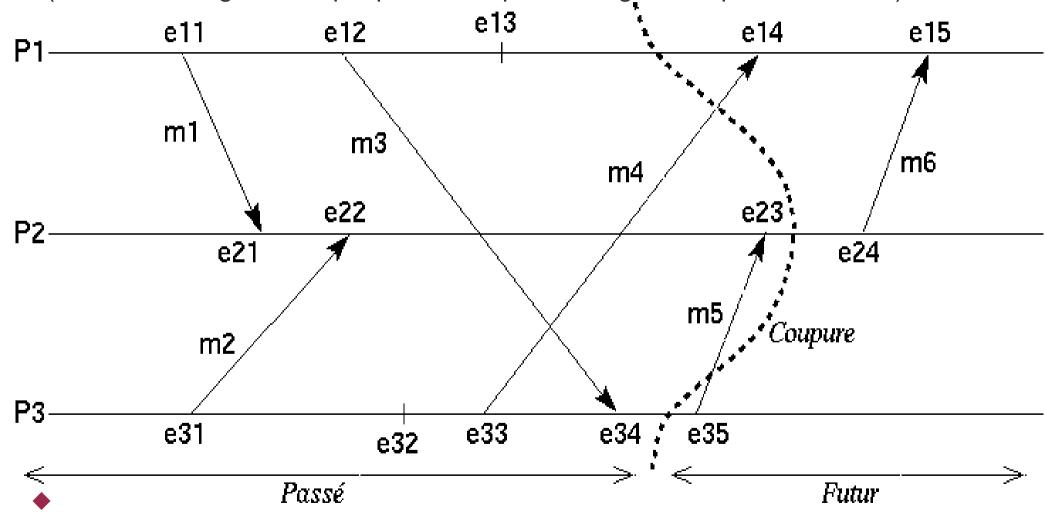
Coupure

- Définition coupure
 - Calcul distribué = ensemble E d'événements
 - Coupure C est un sous-ensemble fini de E tel que
 - Soit a et b deux événements du même processus :
 a ∈ C et b → a ⇒ b ∈ C
 - Si un événement d'un processus appartient à la coupure, alors tous les événements locaux le précédant y appartiennent également
- Etat associé à une coupure
 - Si le système est composé de N processus, l'état associé à une coupure est défini au niveau d'un ensemble de N événements (e₁, e₂, ... e_i, ... e_N), avec e_i événement du processus Pi tel que
 - ∀i :∀e ∈ C et e événement du processus Pi ⇒ e → ei
 - L'état est défini à la frontière de la coupure : l'événement le plus récent pour chaque processus

Coupure

Exemple de coupure

(même chronogramme que pour exemples horloges Lamport et Mattern)



Coupure = ensemble { e11, e12, e13, e21, e22, e23, e31, e32, e33, e34 }

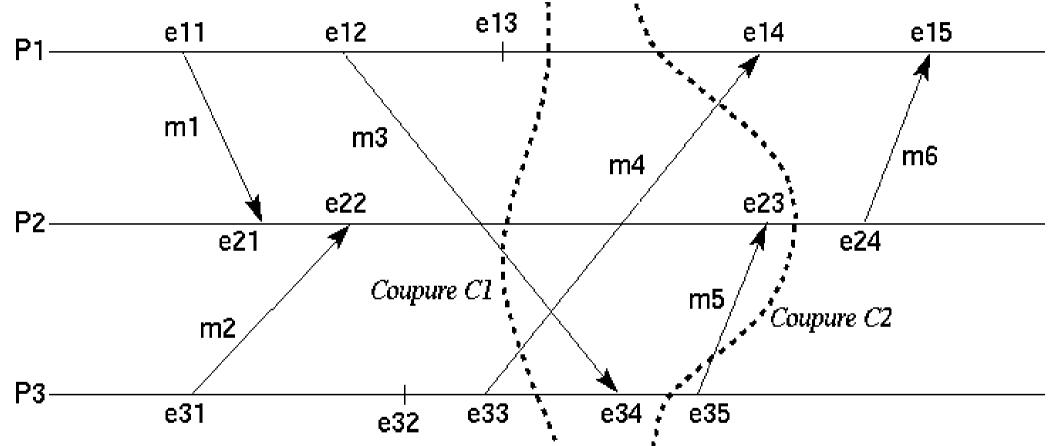
État défini par la coupure = (e13, e23, e34)

Coupure/état cohérent

- Coupure cohérente
 - Coupure qui respecte les dépendances causales des événements du système
 - Et pas seulement les dépendances causales locales à chaque processus
 - Soit a et b deux événements du système :
 a ∈ C et b → a ⇒ b ∈ C
 - Coupure cohérente : aucun message ne vient du futur
- État cohérent
 - État associé à une coupure cohérente
 - Permet par exemple une reprise sur faute

Coupure cohérente

Exemple (même chronogramme que précédent)



- Coupure C1 : cohérente
- Coupure C2 : non cohérente car e35 → e23 mais e35 ∉ C2
 - La réception de m5 est dans la coupure mais pas son émission 24
 - ♦ m5 vient du futur par rapport à la coupure

Datation Coupure

- Horloge de Mattern permet de dater la coupure
 - ◆ Soit N processus, C la coupure, e_i l'événement le plus récent pour le processus Pi, V(e_i) la datation de e_i et V(C) la datation de la coupure
 - V(C) = max (V(e₁), ..., V(e_N)):
 ∀i: V(C)[i] = max (V(e₁)[i], ..., V(e_N)[i])
 - Pour chaque valeur du vecteur, on prend le maximum des valeurs de tous les vecteurs des N événements pour le même indice
- Permet également de déterminer si la coupure est cohérente
 - ◆ Cohérent si V(C) = (V(e₁)[1], ..., V(eᵢ)[i], ..., V(eŊ) [N])
 - Pour un processus Pi, si l'événement e_i est le plus récent c'est lui qui a la date la plus récente pour C : sinon un événement e_j d'un processus Pj (i ≠ j) s'est déroulé après un événement e_i' de Pi avec e_i' plus récent que e_i
 - ullet $e_i \rightarrow e_i'$ et $e_i' \rightarrow e_i$ avec $e_i \in C$, $e_i \in C$ et $e_i' \notin C$

Datation Coupure

- Datation des coupures de l'exemple
 - ◆ Coupure C1 : état = (e13, e22, e33)
 - \bullet V(e13) = (3,0,0), V(e22) = (1,2,1), V(e33) = (0,0,3)
 - \bullet V(C) = (max(3,1,0), max(0,2,0), max(0,1,3)) = (3,2,3)
 - Coupure cohérente car V(C)[1] = V(e13)[1], V(C)[2] = V(e22)[2],
 V(C)[3] = V(e33)[3]
 - Coupure C2 : état = (e13, e23, e34)
 - \bullet V(e13) = (3,0,0), V(e23) = (2,3,5), V(e34) = (2,0,4)
 - \bullet V(C) = (max(3,2,2), max(0,3,0), max (0,5,4))
 - Non cohérent car V(C)[3] ≠ V(e34)[3]
 - D'après la date de e23, e23 doit se dérouler après 5 événements de P3 or e34 n'est que le quatrième événement de P3
 - Un événement de P3 dont e23 dépend causalement n'est donc pas dans la coupure (il s'agit de e35 se déroulant dans le futur)