#### フォールトトレランス

- 1. フォールトトレランスの基本概念を学習する
- 2. RAIDについて学習する
- 3. 信頼性評価について学習する

## フォールトトレランス (Fault tolerance)

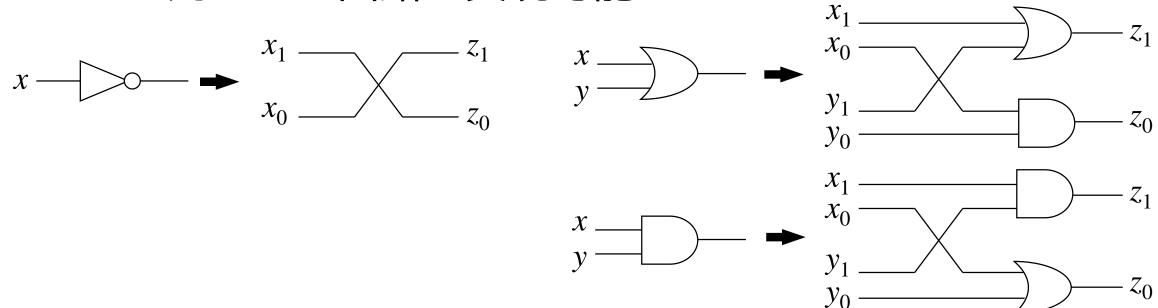
- フォールトトレランス■フォールトに耐えられること
- フォールトトレラントシステムコフォールトに耐えられるシステム
- 例.
  - ロパリティビット
  - □ 2線式論理
  - TMR
  - □ 商用のフォールトトレラントサーバ
  - RAID

# パリティビット (parity bit)

- ●ビット列の1のビットの数を,偶数,または,奇数にたもつために付加する1ビットのこと
  - □偶数パリティ
    - ◆パリティビットも含めて、1の数を偶数にする方式
      - -0100010 + パリティビット 0
      - -0100011 + パリティビット 1
  - □奇数パリティ

# 2線式論理 (Dual-rail logic)

- 1を(1, 0), 0を(0, 1)で表現
  - 2ビットの符号語 (code word)
    - ◆ 1ビットのエラーを検出可能
- ●Notを用いない回路で実現可能

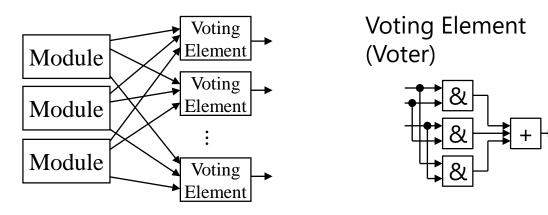


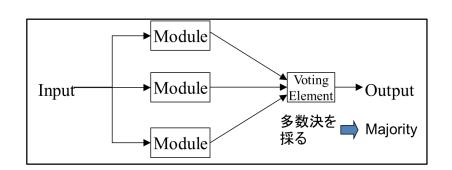
# 2線式論理 (Dual-rail logic)

- ●Notがない回路の出力へのフォールトの影響
  - □値が1→0になる故障 → 1→0 のみ
  - ■値が0 →1になる故障 → 0→1 のみ
- ●同じ方向のエラーなら間違った符号語は出力されない
  - □例えば(0,1)→(1,0)は起こりえない
  - □出力が符号語でない場合は,エラーが検出されたことになる
  - □ Fault-Secure
    - ◆誤った符号語を出力しない性質

### TMR (Triple Modular Redundancy)

- ●3重系
  - モジュール×3+多数決器
- ●多数決器 (Voting element, voter)
  - Bit-wise voting
    - ◆1ビット毎に多数決を採る方法
    - ◆2つ以上のModuleのFaultに耐えられる場合がある





#### 商用のフォールトトレラントコンピュータ

● HPE NonStopシステムファミリ

- ストラタス フォールト・トレラント・サーバ
  - □ 2重系
  - □高可用性



https://www.hitachi-systems.com/campaign/02/ftserver/

#### フェイルセイフ(fail-safe)

●障害がおきても安全な出力・状態に移行

□一種のフォールトトレランス









安全 Safe

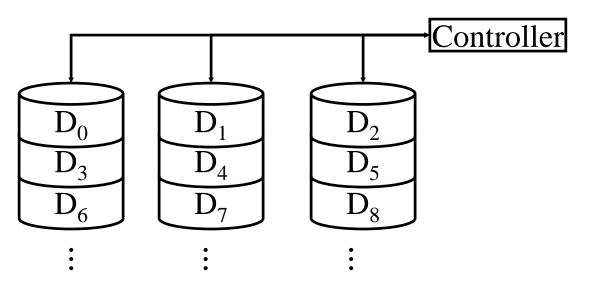
近い概念. Fail-operational 制御システムが障害となっても,機能を縮退してシステム自体 は動作を継続

#### 2. RAID

- Redundant Array of Inexpensive Disks
  - → Redundant Array of Independent Disks
  - □複数のハードディスクを用いて,フォールトトレラントな記憶領域を 実現
- Striping
  - □ 記憶領域をStripeに分割し、複数のディスクに分散させること
  - □ 1ストライプ = 負荷の分散
    - ◆ 典型的な大きさ:128KB, 256KB, 512KB

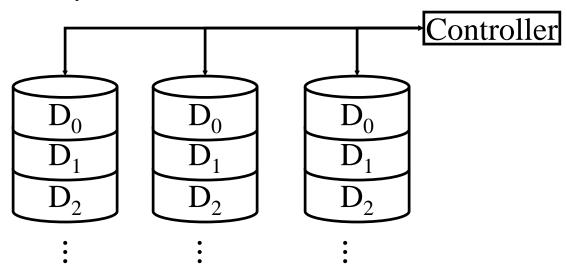
#### RAID-0 (Striping)

- ●データが重複しないようにストライプを分散
  - □アクセスの並列化による 性能の向上
  - ■No fault tolerance
  - □利用効率(記憶容量に対する使用可能容量の割合)= 100%



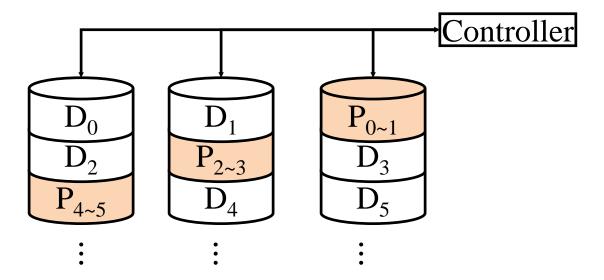
### RAID-1 (Mirroring)

- ●同一のデータを複数(N台)のディスクで保持
  - □高いFault tolerance (N-1台の障害への耐性)
  - □高速な読み出し
  - □低速な書き込み
  - □利用効率=100/N%



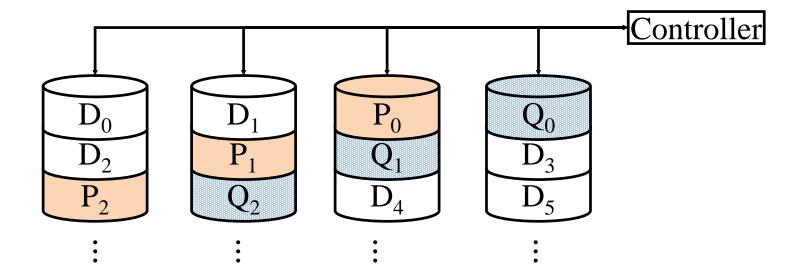
#### RAID-5

- パリティをディスクに分散
  - □Disk 1台のフォールトをmask
  - □高速な読み出し・書き込み
  - □利用効率 100×(N-1/N) %



#### RAID-6

- ●2重パリティ
  - □Disk 2台のフォールトをmask
  - □利用効率 100×(N-2/N) %



### 3. 信頼性評価について学習する

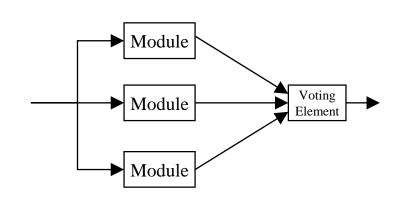
- ●評価尺度
  - □信頼度 reliability
  - □可用度 availability
  - **■**MTTF
- ●参考.正常・障害以外の状態をもつシステム
  - □漸次縮退(gracefully degrading)システム
    - ◆ 正常と障害の間に、機能が縮退した状態が存在
  - □評価尺度
    - ◆Performability: Performance + Reliability

## Reliability (信頼度)とMTTF

- Reliability
  - □時刻 t までシステムが正しく動き続ける確率
  - □failure rate (障害率)  $\lambda$  ( $\lambda \ge 0$ )が一定の場合  $R(t) = e^{-\lambda t}$ 
    - ◆ t: 時刻 (t ≥ 0), e: 自然対数の底
- MTTF
  - □障害までの平均時間  $MTTF = \int_0^\infty R(t) dt$
  - $\square R(t) = e^{-\lambda t}$ のとき, MTTF =  $\frac{1}{\lambda}$

# TMRのReliabilityとMTTF

- $R(t) = 3e^{-2\lambda t} 2e^{-3\lambda t}$ 
  - ロモジュールの信頼度:  $R_m(t) = e^{-\lambda t}$
  - ■Voting element (多数決器, voter)は, 故障しない

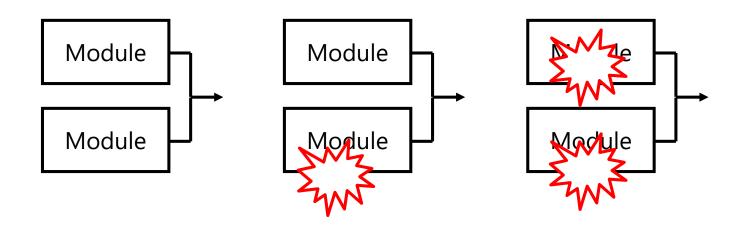


- □2台以上のモジュールが故障していなければ,正常
- MTTF = \_\_\_\_\_
  - ロ モジュールのMTTF: MTTF<sub>m</sub> =  $\frac{1}{\lambda}$

$$\int a^{x} dx = \frac{a^{x}}{\log a} + C$$
$$\int e^{ax} dx = \frac{1}{a} e^{ax} + C$$

## マルコフモデル (Markov models)

- ●状態変化をマルコフ連鎖で表現
  - □状態+遷移率
  - □詳細な動作を表現可能
- ●例. 2重系+修復人1

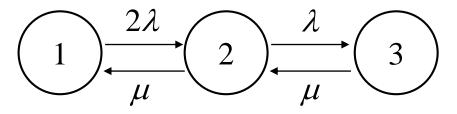


# マルコフモデル (Markov models)

- ●状態変化をマルコフ連鎖で表現
  - □状態+遷移率
  - □詳細な動作を表現可能
- ●例. 2重系+修復人1

Module Module Module Module

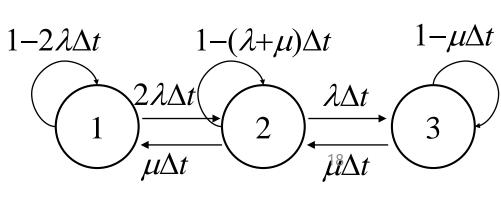
連続時間



λ: 障害率(failure rate)

μ: 修復率(repair rate)

離散時間



## 定常アベイラビリティの解析

- ●定常アベイラビリティ
  - □システムが正常である確率
  - □例の場合. 状態1か2にいる確率
- ●求め方
  - $\square_{\pi_i}$ : 状態iにいる確率として, 連立方程式をとく

$$\begin{cases} 0 = \mu \pi_2 - 2\lambda \pi_1 \\ 0 = 2\lambda \pi_1 + \mu \pi_3 - (\mu + \lambda)\pi_2 \\ 0 = \lambda \pi_2 - \mu \pi_3 \\ \pi_1 + \pi_2 + \pi_3 = 1 \end{cases}$$

