



Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего образования
«Московский государственный технический университет
имени Н. Э. Баумана
(национальный исследовательский университет)»
(МГТУ им. Н. Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ «Информатика и системы управления» (ИУ)
КАФЕДРА «Информационная безопасность» (ИУ8)

Отчёт

по научно-исследовательской работе студента

на тему Разработка геораспределённого механизма межкластерной
репликации данных и обеспечения отказоустойчивости

ФИО студента:

Группа: ИУ8-114

Специальность:

Специализация:

Научный руководитель НИРС:

Работа выполнена:

Дата

Подпись

Мильченко И. Д.
(И. О. Фамилия)

Допуск к защите:

Дата

Подпись

(И. О. Фамилия)

Дата защиты НИРС: _____

Результаты защиты: _____

Москва, 2025 г.

РЕФЕРАТ

Отчёт содержит 25 стр., 2 рис., 1 табл., 6 источн.

Ключевые слова: алгоритм Raft, распределённые системы, key-value хранилище, отказоустойчивость, репликация, геораспределённые системы, межкластерная репликация, XDRC.

Данная работа посвящена разработке геораспределённого механизма межкластерной репликации данных и обеспечению отказоустойчивости на уровне взаимодействия отдельных инсталляций распределённого хранилища. Исследование проводится в два этапа, каждый из которых соответствует отдельному модулю.

Первый модуль направлен на разработку механизма асинхронной репликации данных между изолированными кластерами (ЦОДами). Основная цель данного этапа — обеспечить передачу данных из активного кластера в пассивный без требования строгой согласованности в реальном времени.

Второй модуль посвящён разработке механизма отказоустойчивости и автоматического переключения. Основная задача этого этапа заключается в том, чтобы пассивный кластер мог корректно и надёжно перейти в активное состояние при недоступности основного, а также обеспечить гарантированное достижение консистентности перед переключением. На данном этапе рассматриваются вопросы обнаружения отказов, координации переключения ролей, а также безопасного завершения процесса репликации.

Итоговая система должна обеспечивать полноценную геораспределённую репликацию и автоматическое восстановление работоспособности при сбоях.

СОДЕРЖАНИЕ

РЕФЕРАТ	1
ВВЕДЕНИЕ	3
ОСНОВНАЯ ЧАСТЬ	5
1 Теоретические основы репликации	6
1.1 Журнал предзаписи	6
1.2 Снимки состояния	9
2 Архитектура геораспределенной системы	12
2.1 Высокоуровневое представление архитектуры	12
2.2 API межкластерного взаимодействия	13
2.3 API взаимодействия пользователя с системой	14
2.4 Выбор библиотек	16
2.5 Проектирование конфига	17
3 Демонстрация механизма асинхронной репликации между кластерами	19
3.1 Описание конфигурации активного и пассивного кластеров	19
3.2 Старт кластеров	20
СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ	25

ВВЕДЕНИЕ

Современные распределённые системы предъявляют всё более высокие требования к доступности данных, устойчивости к отказам и способности непрерывно функционировать при различных видах сбоев. По мере увеличения масштабов информационных систем и расширения их географического охвата становится необходимым использовать решения, обеспечивающие согласованность и доступность данных не только внутри одного кластера, но и между удалёнными дата-центрами. Такие механизмы особенно важны для критически важных сервисов, где недоступность данных в одном регионе не должна приводить к остановке работы всей системы.

Настоящая работа направлена на разработку и исследование геораспределённого механизма межкластерной репликации данных, а также построение поверх него отказоустойчивой архитектуры с автоматическим переключением ролей кластеров. В отличие от типичных решений, ограниченных внутрикластерной репликацией, здесь рассматривается полноценное взаимодействие независимых кластеров, каждый из которых может функционировать автономно, но при этом обязан обеспечивать согласованное состояние данных при работе в составе распределённой системы.

Работа разделена на два функциональных модуля:

- Разработка механизма асинхронной репликации данных между кластерами. На этом этапе необходимо спроектировать и реализовать протокол обмена данными, обеспечивающий передачу снимков состояния и последовательности событий изменений (логов), а также корректное восстановление данных на стороне принимающего кластера. Особое внимание уделяется формату данных, стратегиям передачи, гарантии идемпотентного применения, а также взаимодействию компонентов при первичном и последующих запусках репликации.
- Реализация механизма отказоустойчивости и автоматического переключения между кластерами. Данный модуль дополняет разработанный ранее протокол репликации средствами мониторинга состояния кластеров, выбора текущего «активного» кластера и безопасного переключения при

возникновении отказов. В рамках этой части требуется реализовать алгоритмы определения лидирующего кластера, процессы перехода роли, а также обеспечить непротиворечивое продолжение репликации после переключения.

ОСНОВНАЯ ЧАСТЬ

Прежде, чем приступить к разработке архитектуры геораспределенной системы, необходимо описать основные механизмы, благодаря которым происходит согласованность и целостность данных в базах данных и распределенных системах. Такими основными системами являются журнал предзаписи (Write-Ahead Log) и снимки текущего состояния системы (Snapshots). Более того, с помощью этих механизмов будет построена репликация между двумя кластерами, находящих в разных зонах доступности.

1 Теоретические основы репликации

Понятие "теоретических основ репликации" может включать в себя множество систем и алгоритмов, но в данном пункте будут рассмотрены только те механизмы, которые будут применяться дальше в работе. Чтобы понимать, за счет чего достигается целостность и согласованность данных, далее рассмотрим эти механизмы.

1.1 Журнал предзаписи

Журнал предзаписи (более известен, как Write-Ahead Log или сокращенно WAL) – это широко используемая техника обеспечения атомарности и долговечности изменений в системах управления базами данных и системах хранения данных. Идея WAL проста и эффективна: прежде чем применять изменение к основным файлам данных, система записывает описание этой операции в последовательный, устойчивый (на диске) журнал. Благодаря этому, при сбое и последующем восстановлении можно проиграть записи из журнала и восстановить согласованное состояние данных. WAL позволяет отделить момент подтверждения операции для клиента от фактической записи изменений в основной структуре данных, что даёт существенные преимущества по производительности и надёжности. Например, в такой популярной базе данных, как PostgreSQL [1], пишется: "WAL гарантирует, что изменения всегда сначала фиксируются в журнале, а затем применяются к основному хранилищу. Это позволяет системе пережить сбой, восстановив последнее согласованное состояние на основе журнала".

WAL естественным образом служит источником событий для репликации: реплицирующая сторона может получать записи из WAL и последовательно применять их к своему состоянию. Такой подход гарантирует, что порядок изменений сохраняется, а при наличии механизма снапшотинга (см. далее) при первом подключении можно передать снапшот состояния, а затем докатать события из WAL, начиная с индекса снапшота. Кроме того, WAL облегчает аварийное восстановление: после краша систему можно быстро восстановить путём пролистывания последних записей журнала и повторного применения операций.

Эти принципы проявляются во многих современных СУБД и стореджах и документированы в официальных материалах и статьях по архитектуре баз данных. Вот, как используется WAL в крупных базах данных:

- **PostgreSQL.** WAL является центральным механизмом обеспечения долговечности и репликации. Все изменения логируются в сегментированные WAL-файлы. WAL используется для потоковой репликации, point-in-time recovery (PITR) и логического декодирования [1].
- **etcd.** В etcd механизм WAL хранит Raft-записи (entries) и метаданные состояний консенсуса (term/index). WAL в etcd сегментирован и обеспечивает надёжное журналирование предложений (proposals) перед подтверждением репликации. Это подробно описано в документации [2].
- **Tarantool.** Tarantool использует WAL для персистентности in-memory-данных. Каждое изменение записывается в WAL-файл (например, .xlog); при рестарте система воспроизводит журнал для восстановления состояния. Документация Tarantool подробно описывает формат WAL и стратегию ротации [3].

Для более глубокого понимания того, как WAL обеспечивает согласованность и правильный порядок применения изменений, рассмотрим наглядный пример. На рисунке 1 показано, как три параллельно выполняющиеся транзакции формируют общий поток записей WAL.

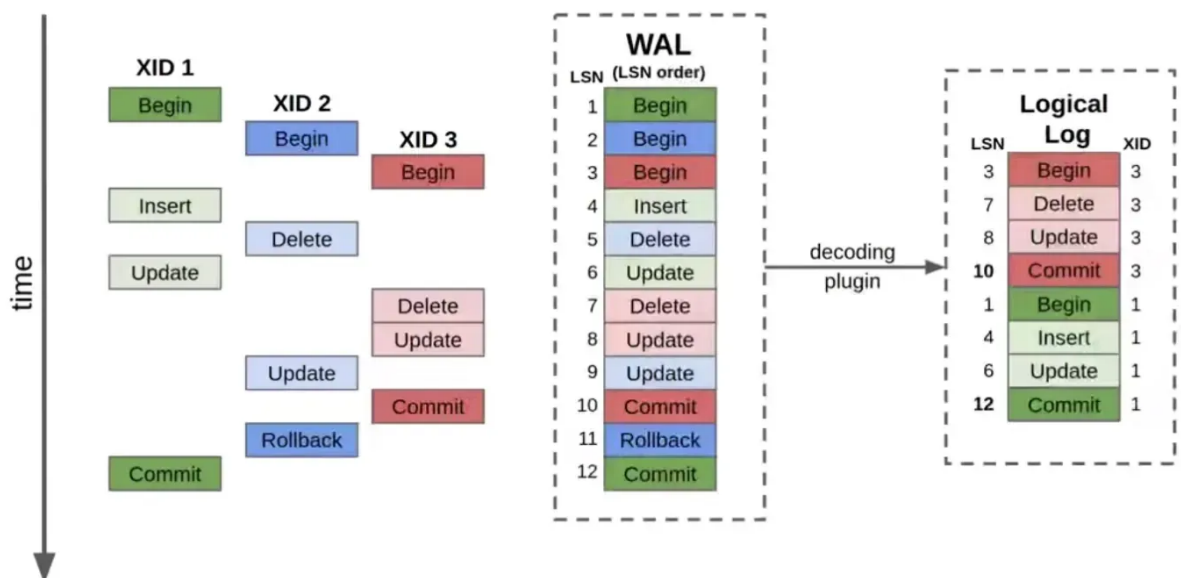


Рисунок 1 – Отношение между временем выполнения, идентификаторами транзакций (XID) и порядком записей в WAL (LSN) [4]

Этот пример демонстрирует важное свойство WAL: несмотря на асинхронность, параллельность и несовпадение порядка начала и завершения транзакций, все операции логируются в *строго линейной* последовательности (LSN), что делает возможным корректное восстановление и репликацию.

Рассмотрим основные наблюдения, иллюстрируемые диаграммой.

1. Транзакции начинаются в одном порядке, но завершаются — в другом. В примере транзакции получают идентификаторы XID по мере начала: сначала XID1 (зелёная), затем XID2 (синяя), затем XID3 (красная). Однако порядок завершения другой: первой коммитится красная транзакция, синяя откатывается (rollback), зелёная завершается последней.

Это подчёркивает важность ведения журнала: простой порядок по XID не отражает реального порядка изменений и не может использоваться напрямую для восстановления состояния.

2. WAL содержит записи даже незавершённых транзакций. Как видно из XID2 (синяя транзакция), в WAL попадают операции *до момента коммита* транзакции. Это сделано сознательно: PostgreSQL записывает изменения на диск по мере их поступления, чтобы ускорить коммит (atomic commit), избегая больших задержек.

Любая система, потребляющая WAL (включая движки репликации), обязана корректно обрабатывать такие случаи:

- в случае коммита — применять операции,
- в случае отката — игнорировать все изменения транзакции.

3. Порядок по LSN — глобален, но не всегда совпадает с границами транзакций. LSN присваивается каждому изменению в журнале. Однако:

- операции внутри транзакции могут быть разбросаны по WAL,
- транзакция может иметь несколько записей,
- откат (rollback) делает недействительными уже записанные изменения.

Например, операции XID2 с LSN 5 и LSN 9 в результате не должны быть применены, хотя находятся в середине WAL.

Это означает, что потребителю WAL (как и при межкластерной репликации) необходимо:

- а) отслеживать границы транзакций (BEGIN / COMMIT / ROLLBACK);
- б) применять только те операции, транзакции которых завершились успешно;
- в) при откате — игнорировать все операции транзакции.

4. Метка времени (timestamp) не даёт гарантии порядка. Хотя каждая запись WAL имеет временную метку, Materialize подчёркивает, что она *не может использоваться* для определения корректной последовательности: в распределённых системах время ненадёжно, а WAL обеспечивает строгий порядок именно через LSN.

Таким образом, данный пример подчёркивает ключевую роль WAL как универсального и строгого источника истины при восстановлении и репликации. Для построения надёжного механизма межкластерной репликации необходимо воспроизводить логику фильтрации, порядка и атомарности транзакций, аналогичную поведение PostgreSQL и других промышленных систем.

Несмотря на широкое распространение, WAL не является универсальным решением: в ряде систем данные записываются непосредственно в долговечные структуры, используются альтернативные журнальные модели (например, MVCC или колонковые commit-logs). Кроме того, синхронная запись WAL может стать узким местом для высоконагруженных систем, поэтому на практике применяются различные компромиссы между надёжностью и производительностью.

Тем не менее WAL остаётся фундаментальным механизмом согласованности данных в распределённых системах и служит основой для построения эффективной межкластерной репликации, рассматриваемой в данной работе.

1.2 Снимки состояния

Несмотря на фундаментальную роль журнала предзаписи (WAL), только один WAL не может обеспечить эффективное и быстрое восстановление системы. Поскольку журнал имеет тенденцию расти без ограничений, его применение при рестарте или при подключении новой реплики может занять значительное время. Чтобы решить эту проблему, в большинстве систем управления данными используется механизм снимков состояния (более известный как snapshots).

Снимок представляет собой полное или частичное фиксированное состояние данных на некотором моменте времени, соответствующее определённому индексу (WAL LSN, Raft index или внутреннему checkpoint ID). Иными словами, снимок — это «контрольная точка» состояния, относительно которой WAL содержит только приращение изменений.

Механизм snapshot'ов решает сразу несколько задач:

- а) **Сокращение времени восстановления.** Вместо применения потенциально гигабайтного WAL с начала времён, система восстанавливается из снимка, а затем воспроизводит только небольшую «хвостовую» часть журнала.
- б) **Ограничение роста WAL.** После создания снимка и переноса состояния на стабильный носитель, часть старых сегментов журнала может быть безопасно удалена или зарезервирована в архиве. Это критически важно для систем, работающих без остановки годами.
- в) **Ускорение начальной синхронизации реплики.** Новые узлы в кластере (или новые географически распределённые реплики) могут быстро загрузить снимок и затем догнаться по журналу, что значительно ускоряет подключение.
- г) **Основная единица консистентного состояния.** Снимок представляет собой замороженную версию данных, согласованную по всем внутренним структурам; на нём можно строить репликацию, резервное копирование и тестовые окружения.

Механизм snapshot'ов используется практически во всех современных СУБД и системах репликации:

- В **PostgreSQL** снимки создаются через механизм checkpoint, который фиксирует состояние страниц данных и синхронизирует его с WAL. Хотя PostgreSQL не использует термин “snapshot” в контексте полного образа данных, checkpoint выполняет аналогичную роль: после него можно удалить часть старых WAL-сегментов [pgsql-wal].
- В **etcd** снимок является ключевым элементом реализации Raft. Он содержит сериализованное состояние FSM (Finite State Machine), а WAL уменьшается путём удаления записей, предшествующих индексу snapshot'а. Документация etcd подробно описывает формат snapshot-файлов и их восстановление [2].
- В **Tarantool** существует два вида файлов: **.snap** (снимки состояния данных) и **.xlog** (журналы транзакций). Репликация строится по принципу “snapshot + xlog tail”, что позволяет эффективно добавлять реплики и запускать кластер после аварии [3].

Таким образом, в реальных системах snapshot служит критически важным механизмом, который дополняет WAL и обеспечивает не только согласованность, но и управляемость размеров журнала.

С точки зрения теории реплицируемых состояний (replicated state machines), снимок фиксирует состояние системы после применения всех команд из журнала до некоторого индекса N . Это означает:

$$\text{Состояние после применения WAL}[1..N] \equiv \text{Snapshot}(N)$$

Тогда для восстановления состояния узла достаточно выполнить:

$$\text{Restore} = \text{LoadSnapshot}(N) + \text{Replay WAL}[N + 1..end]$$

2 Архитектура геораспределенной системы

После изучения важнейших механизмов репликации необходимо перейти к продумыванию архитектуры. Высокоуровнево, задача заключается в том, чтобы реплицировать все данные из одной зоны доступности (кластера) в другую.

2.1 Высокоуровневое представление архитектуры

Говоря о межкластерной репликации, необходимо ввести несколько терминов:

- Кластер называется активным, если все его лидер-узлы осуществляют запись, а реплики (ведомые узлы) применяют их вслед за лидером.
- Обратно, кластер называется пассивным, если все его узлы отвечают только на запросы чтения. Следовательно, на пассивный кластер накладывается ограничение, которое заключается в том, что лидер-узлы не в праве принимать запросы на запись.

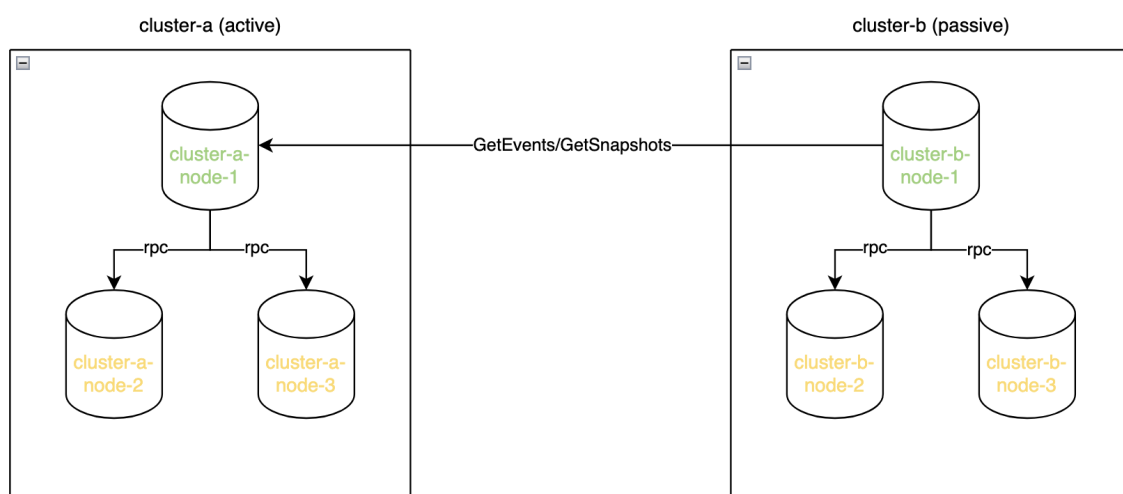


Рисунок 2 – Высокое представление геораспределенной системы

На рисунке 2 представлена схема межкластерной геораспределенной системы, состоящей из активного (*cluster_a*) и пассивного (*cluster_b*) кластеров. В состав активного и пассивного кластеров входят 3 узла соответственно: *cluster_a_node_1* (лидер), *cluster_a_node_2*, *cluster_a_node_3* у активно-

го и *cluster_b_node_1* (лидер), *cluster-b-node-2*, *cluster-b-node-3* у пассивного. Внутри кластеров имеются связи, подписанные *rpc* (remote procedure call), что показывает взаимодействие узлов по бинарному протоколу удаленного вызова.

Чтобы получить нужные записи из активного кластера, лидеру из пассивного (*cluster_b_node_1*) необходимо найти мастера из активного кластера и подписаться на его обновления. Так как лидер *cluster_a_node_1*, подключение происходит к нему. Если межкластерная репликация запускается впервые, то из мастера активного кластера сперва вычитается и передается снапшот, который применяется на лидер-узле пассивного кластера и далее по *rpc* протоколу на весь кластер. Если снапшот был получен ранее, то подписка происходит за счет прочтения новых записей из журнала WAL, начиная с последнего номера, называемым Log Sequence Number (LSN), который персистентно сохраняется отдельно на пассивном кластере.

Таким образом, кластеру-последователю необходимо всегда хранить последнее состояние, которое ему удалось среплицировать с активного и применить на собственном. Назовем число такого состояния *last_applied_lsn*. Чтобы данные не терялись при перезапуске системы, *last_applied_lsn* должен также писаться на диск, аналогично остальным данным, которые пишутся пользователем.

Протокол, по которому будет идти репликационный поток между кластерами – gRPC. Выбор именно этого протокола обусловлен быстротой и эффективностью, а также возможностью создать единый поток, по которому будут ходить репликационные пакеты. Это решение эффективнее по сравнению с наивной реализацией, где на каждую запись вызывался бы новый запрос.

2.2 API межкластерного взаимодействия

Как было сказано выше, для сетевого взаимодействия между кластерами используется протокол gRPC [5].

Было вынесено два метода: *GetSnapshots* и *GetEvents*. Первый метод нужен для инициализации пассивного кластера, когда он подключается к активному кластеру впервые. Как было сказано ранее, вычитывать снимок эффективнее, чем проигрывать журнал предзаписи. Конечно, его польза значима только в случае, когда активный кластер хранит достаточное количество данных, которое проигрывалось бы из WAL дольше, нежели единым снимком.

Для языка Go был написан protobuf (protocol buffer) [6] файл, представленный на листинге 1, который содержит интерфейс взаимодействия кластеров.

Листинг 1 – Описание интерфейса общения кластеров на языке Protobuf

```
syntax = "proto3";

package replica;

import "google/protobuf/empty.proto";

option go_package = "github.com/themilchenko/kv";

service Replica {
  rpc GetSnapshots (google.protobuf.Empty) returns (stream Event) {}
  rpc GetEvents (State) returns (stream Event) {}
}

message Event {
  uint64 lsn    = 1;
  string id     = 2;
  bytes  data   = 3;
}

message State {
  uint64 lastAppliedIndex = 1;
}
```

Метод *GetSnapshots* не содержит аргументов, так как он вычитывает снапшот-файл, и отдает поток репликационных событий. Выбор потока обусловлен улучшением производительности системы.

Репликационное событие имеет тип *Event*. Оно содержит следующие поля:

- *lsn* (тип `uint64`) – log sequence number текущего события;
- *id* (тип `string`) – ключ хранилища;
- *data* (тип `string`) – непосредственное значение ключа хранилища.

Метод *GetEvents* принимает в качестве аргумента *State*, который включает в себя номер (*lsn*) последнего примененного на пассивном кластере события. Аналогично получению снапшотов, *GetEvents* возвращает поток репликационных событий.

2.3 API взаимодействия пользователя с системой

Программный интерфейс приложения дает возможность пользователю взаимодействовать с кластерами. Как было сказано ранее, активный кластер принимает запросы на запись и чтение, а пассивный только на чтение. Полный HTTP API описан в таблице 1.

Таблица 1 – HTTP API геораспределённого KV-хранилища

Метод	URL	Доступный кластер	Описание
GET	/key/{key}	Любой узел любого состояния кластера	Получение значения по ключу. На пассивном кластере доступно только чтение.
POST	/key/{key}	Лидер-узел активного кластера	Создание или обновление значения ключа. Доступно только на активном кластере.
DELETE	/key/{key}	Лидер-узел активного кластера	Удаление ключа. Доступно только на активном кластере.
GET	/keys?limit={n}	Любой узел любого состояния кластера	Возвращает отсортированный список всех записей в хранилище (key-value), ограниченный параметром limit.
GET	/status	Любой узел любого состояния кластера	Получение текущего состояния кластера: лидер, последователи, идентификатор текущего узла.
POST	/join	Внутренний вызов для присоединения узла ко кворуму кластера	Добавление узла в кластер. В теле запроса передаются id и addr нового узла.

По большей части HTTP API представляет собой CRUD операции над кластером, а также операции по получению статуса кластера и возможность присоединения узла ко кворуму внутри кластера.

2.4 Выбор библиотек

Для реализации внутренних механизмов консенсуса и межкластерной репликации использовались библиотеки, обеспечивающие формальную корректность, устойчивость к сбоям и совместимость с архитектурными требованиями проекта.

В основе работы каждого кластера лежит библиотека `hashicorp/raft`, представляющая промышленную реализацию алгоритма Raft. Её использование обусловлено следующими факторами:

- наличие полного соответствия спецификации Raft (лидерство, репликация лога, снапшоты, восстановление);
- предоставление чётко определённых интерфейсов `FSM`, `LogStore` и `SnapshotStore`;
- устойчивая эксплуатация в больших проектах (`Consul`, `Nomad`), что подтверждает её корректность и зрелость модели.

Выбор готовой реализации исключает необходимость самостоятельной разработки алгоритма консенсуса и гарантирует предсказуемое поведение кластера.

Для хранения журнала предзаписи используется `hashicorp/raft-wal`, реализующая интерфейс `raft.LogStore`. Данная библиотека обеспечивает: сегментированное хранение WAL-файлов, надёжное восстановление состояния после сбоя, последовательный доступ к записям, необходимый для реализации механизма межкластерной репликации.

Совместимость с исходной реализацией Raft позволяет использовать WAL одновременно как механизм персистентности данных внутри кластера и как источник репликационных событий.

2.5 Проектирование конфига

Для корректного развёртывания геораспределённой системы требуется единый формат конфигурации, определяющий структуру кластера, параметры отдельных узлов и сведения о межкластерных связях. Конфигурационный файл описывается в формате YAML и включает как локальные параметры кластера (адреса узлов, директории хранения), так и информацию, необходимую для организации межкластерной репликации.

Конфигурация для активного и пассивного кластеров имеет одинаковую структуру, различаясь только значениями полей `cluster_status` и `follow_list`. Основные элементы конфигурации перечислены ниже.

- **data_dir** — директория для хранения данных узлов кластера.
- **bin_path** — путь к каталогу, содержащему исполняемые файлы узлов. Используется вспомогательными инструментами CLI для запуска процессов.
- **cluster** — список, содержащий описание всех узлов одного кластера.
- **cluster_name** — логическое имя кластера, позволяющее различать активный и пассивный кластеры в конфигурациях межкластерной репликации.
- **cluster_status** — режим работы кластера:
 - **active** — кластер принимает операции записи и распространяет их среди своих узлов;
 - **passive** — кластер доступен только для чтения и получает изменения от активного кластера.
- **leader** — обозначение узла, который должен быть инициирован как лидер при первичном запуске. Используется только в сценарии bootstrap'a, после чего лидерство передаётся алгоритму Raft.
- **follow_list** — список gRPC адресов серверов соседнего кластера.

Секция **cluster** содержит перечень узлов и их адресов. Каждый узел описывается следующим набором параметров:

- **alias** — уникальный идентификатор узла внутри кластера.
- **http_address** — адрес, на котором узел обслуживает HTTP API (CRUD-операции пользователя, статус кластера).
- **rpc_address** — адрес, используемый механизмом консенсуса Raft для обмена служебными сообщениями между узлами текущего кластера.

- **grpc_address** — адрес, по которому узел предоставляет gRPC API для межкластерной репликации. Именно по этому адресу пассивный кластер подключается к активному.

Помимо описания локального кластера, конфигурация содержит два параметра, относящихся к межкластерному взаимодействию:

- **follow_list** — список gRPC-адресов всех узлов удалённого (противоположного) кластера. Пассивный кластер использует эти адреса для выбора лидера активного кластера по алгоритму round-robin и установления потока репликации. На активном кластере **follow_list** обычно указывает на пассивный, но используется только вспомогательными инструментами.
- **cluster_status**:
 - в активной конфигурации имеет значение **active**,
 - в пассивной конфигурации — **passive**, что означает обработку только операций чтения и обязательную репликацию из активного.

3 Демонстрация механизма асинхронной репликации между кластерами

3.1 Описание конфигурации активного и пассивного кластеров

Для демонстрации механизма межкластерной асинхронной репликации были развёрнуты два независимых кластера, каждый из которых содержит по пять узлов. Оба кластера имеют одинаковую внутреннюю топологию и различаются только ролью (*active* / *passive*) и адресным пространством.

Внутреннее устройство конфигурационных файлов полностью соответствует формату, описанному ранее, однако в рамках демонстрации их параметры имеют отдельное назначение.

На листинге 2 представлена конфигурация активного кластера. Отличающимися опциями являются поле *cluster_status*, которое задает стартовое состояние. Несмотря на то, что кластер активный, у него есть список *follow_list*. Это сделано с расчетом на будущее проектирование механизма отказоустойчивости: если текущий кластер поменяет статус на противоположный, то он знал, к каким адресам ему подключаться для репликации.

Листинг 2 – Конфигурация активного кластера

```
data_dir: var
bin_path: bin
cluster:
  - alias: node1
    http_address: "127.0.0.1:8080"
    rpc_address: "127.0.0.1:9000"
    grpc_address: "127.0.0.1:9090"
  - alias: node2
    http_address: "127.0.0.1:8081"
    rpc_address: "127.0.0.1:9001"
    grpc_address: "127.0.0.1:9091"
  - alias: node3
    http_address: "127.0.0.1:8082"
    rpc_address: "127.0.0.1:9002"
    grpc_address: "127.0.0.1:9092"
  - alias: node4
    http_address: "127.0.0.1:8083"
    rpc_address: "127.0.0.1:9003"
    grpc_address: "127.0.0.1:9093"
  - alias: node5
    http_address: "127.0.0.1:8084"
    rpc_address: "127.0.0.1:9004"
    grpc_address: "127.0.0.1:9094"
leader: node1
cluster_status: active
cluster_name: "cluster1"
follow_list:
  - "127.0.0.1:9190"
  - "127.0.0.1:9191"
  - "127.0.0.1:9192"
```

```
- "127.0.0.1:9193"
- "127.0.0.1:9194"
```

Аналогично, на листинге 3 представлена конфигурация пассивного кластера. Отличия, как говорилось ранее, в указании адресов для прослушивания, а также в имени и его изначальном статусе.

Листинг 3 – Конфигурация пассивного кластера

```
data_dir: var
bin_path: bin
cluster:
  - alias: node1
    http_address: "127.0.0.1:18080"
    rpc_address: "127.0.0.1:19000"
    grpc_address: "127.0.0.1:19090"
  - alias: node2
    http_address: "127.0.0.1:18081"
    rpc_address: "127.0.0.1:19001"
    grpc_address: "127.0.0.1:19091"
  - alias: node3
    http_address: "127.0.0.1:18082"
    rpc_address: "127.0.0.1:19002"
    grpc_address: "127.0.0.1:19092"
  - alias: node4
    http_address: "127.0.0.1:18083"
    rpc_address: "127.0.0.1:19003"
    grpc_address: "127.0.0.1:19093"
  - alias: node5
    http_address: "127.0.0.1:18084"
    rpc_address: "127.0.0.1:19004"
    grpc_address: "127.0.0.1:19094"
leader: node1
cluster_status: passive
cluster_name: "cluster2"
follow_list:
  - "127.0.0.1:9090"
  - "127.0.0.1:9091"
  - "127.0.0.1:9092"
  - "127.0.0.1:9093"
  - "127.0.0.1:9094"
```

3.2 Старт кластеров

На листинге 4 показан процесс запуска двух кластеров с использованием утилиты `clusterctl`. Каждый кластер поднимается на основе собственного конфигурационного файла, после чего все узлы инициализируют локальные каталоги, Raft-компоненты и сетевые интерфейсы. Вывод демонстрирует корректный старт всех узлов и формирование рабочей топологии.

Листинг 4 – Старт кластеров с помощью утилиты `clusterctl`

```
$ ./bin/clusterctl -c config/cluster1.yml start

2025/11/19 22:09:14 Starting leader "node1"...
2025/11/19 22:09:14 Started "node1" (pid 41617)
2025/11/19 22:09:16 Starting follower "node2"...
2025/11/19 22:09:16 Started "node2" (pid 41626)
2025/11/19 22:09:16 Starting follower "node3"...
```

```

2025/11/19 22:09:16 Started "node3" (pid 41627)
2025/11/19 22:09:16 Starting follower "node4"...
2025/11/19 22:09:16 Started "node4" (pid 41628)
2025/11/19 22:09:16 Starting follower "node5"...
2025/11/19 22:09:16 Started "node5" (pid 41629)

$ ./bin/clusterctl -c config/cluster2.yml start

2025/11/19 22:09:21 Starting leader "node1"...
2025/11/19 22:09:21 Started "node1" (pid 41665)
2025/11/19 22:09:23 Starting follower "node2"...
2025/11/19 22:09:23 Started "node2" (pid 41672)
2025/11/19 22:09:23 Starting follower "node3"...
2025/11/19 22:09:23 Started "node3" (pid 41673)
2025/11/19 22:09:23 Starting follower "node4"...
2025/11/19 22:09:23 Started "node4" (pid 41674)
2025/11/19 22:09:23 Starting follower "node5"...
2025/11/19 22:09:23 Started "node5" (pid 41675)

```

На листинге 5 представлена структура файлов работы кластеров.

Листинг 5 – Структура системной директории кластеров

```

$ tree var

var/
  cluster1/
    node1/
      node.log
      node.pid
      snapshots/
      wal/
        00000000000000000000000000000001-000000000000000000.wal
        wal-meta.db
    node2/
      node.log
      node.pid
      snapshots/
      wal/
        00000000000000000000000000000001-000000000000000000.wal
        wal-meta.db
    node3/
      node.log
      node.pid
      snapshots/
      wal/
        00000000000000000000000000000001-000000000000000000.wal
        wal-meta.db
    node4/
      node.log
      node.pid
      snapshots/
      wal/
        00000000000000000000000000000001-000000000000000000.wal
        wal-meta.db
    node5/
      node.log
      node.pid
      snapshots/
      wal/
        00000000000000000000000000000001-000000000000000000.wal
        wal-meta.db
  cluster2/
    node1/
      node.log
      node.pid
      snapshots/
      wal/

```



```

Leader:    node1 (127.0.0.1:19000)
Followers:
- node2 (127.0.0.1:19001)
- node4 (127.0.0.1:19003)
- node3 (127.0.0.1:19002)
- node5 (127.0.0.1:19004)

```

На листинге 7 демонстрирует практическую работу репликации. Сначала в активный кластер вставляются десять пар ключ–значение с помощью HTTP-запросов. Затем выполняются запросы /keys как к активному, так и к пассивному кластеру. Оба ответа идентичны, что подтверждает успешный механизм межкластерной репликации: все изменения, произведённые в активном кластере, были корректно доставлены и применены в пассивном.

Листинг 7 – Заполнение активного кластера и демонстрация репликации на пассивный кластер

```

$ for i in $(seq 1 10); do
  curl -X POST localhost:8080/key -d "{\"key$i\":\"value$i\"}"
done

$ curl 'localhost:8081/keys?limit=10' | jq
% Total    % Received % Xferd  Average Speed   Time    Time     Time  Current
           Dload  Upload   Total   Spent    Left     Speed
100    164    100    164     0     0  87560      0 --:--:-- --:--:-- --:--:--   160k
{
  "key1": "value1",
  "key10": "value10",
  "key2": "value2",
  "key3": "value3",
  "key4": "value4",
  "key5": "value5",
  "key6": "value6",
  "key7": "value7",
  "key8": "value8",
  "key9": "value9"
}

$ curl 'localhost:18084/keys?limit=10' | jq
% Total    % Received % Xferd  Average Speed   Time    Time     Time  Current
           Dload  Upload   Total   Spent    Left     Speed
100    164    100    164     0     0  177k      0 --:--:-- --:--:-- --:--:--   160k
{
  "key1": "value1",
  "key10": "value10",
  "key2": "value2",
  "key3": "value3",
  "key4": "value4",
  "key5": "value5",
  "key6": "value6",
  "key7": "value7",
  "key8": "value8",
  "key9": "value9"
}

```

Листинг 8 содержит фрагмент внутреннего журнала пассивного лидера. В логе фиксируются: получение снимка (если это первый запуск), подключение к gRPC-потoku, последовательное получение WAL-записей, применение каждого события к локальному хранилищу, обновление счётчика *last_applied*.

Листинг 8 – Лог репликации мастера пассивного кластера

```
2025-11-19 22:47:30.098628 I | [replica-pool] trying 127.0.0.1:9091
2025-11-19 22:47:30.100131 I | [replica-pool] 127.0.0.1:9091 not master, switching...
2025-11-19 22:47:30.100163 I | [replica-pool] trying 127.0.0.1:9092
2025-11-19 22:47:30.102160 I | [replica-pool] 127.0.0.1:9092 not master, switching...
2025-11-19 22:47:30.102191 I | [replica-pool] trying 127.0.0.1:9093
2025-11-19 22:47:30.104218 I | [replica-pool] 127.0.0.1:9093 not master, switching...
2025-11-19 22:47:30.104240 I | [replica-pool] trying 127.0.0.1:9094
2025-11-19 22:47:30.106313 I | [replica-pool] 127.0.0.1:9094 not master, switching...
2025-11-19 22:47:30.106338 I | [replica-pool] trying 127.0.0.1:9090
2025-11-19 22:53:52.911278 I | [replica] event 7 (42 bytes)
2025-11-19 22:53:53.411039 I | [replica] event 8 (42 bytes)
2025-11-19 22:53:53.420613 I | [replica] event 9 (42 bytes)
2025-11-19 22:53:53.439543 I | [replica] event 10 (42 bytes)
2025-11-19 22:53:53.455685 I | [replica] event 11 (42 bytes)
2025-11-19 22:53:53.480662 I | [replica] event 12 (42 bytes)
2025-11-19 22:53:53.497175 I | [replica] event 13 (42 bytes)
2025-11-19 22:53:53.513441 I | [replica] event 14 (42 bytes)
2025-11-19 22:53:53.533515 I | [replica] event 15 (42 bytes)
2025-11-19 22:53:53.552106 I | [replica] event 16 (44 bytes)
```

Этот лог подтверждает, что механизм репликации работает в потоковом режиме и не теряет события даже при многократных обновлениях.

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. Group P. G. D. Write-Ahead Logging. — 2024. — URL: <https://www.postgresql.org/docs/current/wal-intro.html> ; [Электронный ресурс]. Дата обращения: 16.11.2025.
2. Authors etcd. etcd: Write Ahead Log. — 2024. — URL: <https://etcd.io/docs/v3.5/learning/wal/> ; [Электронный ресурс]. Дата обращения: 16.11.2025.
3. Team T. Tarantool WAL Subsystem. — 2024. — URL: https://www.tarantool.io/en/doc/latest/reference/reference_lua/box_ctl/wal/ ; [Электронный ресурс]. Дата обращения: 16.11.2025.
4. Materialize I. Connecting Materialize Directly to PostgreSQL via the Replication Stream. — 2023. — URL: <https://materialize.com/blog/connecting-materialize-directly-to-postgresql-via-the-replication-stream/> ; [Электронный ресурс]. Дата обращения: 16.11.2025.
5. Google, Inc. gRPC Documentation. — 2024. — URL: <https://grpc.io/> ; [Электронный ресурс]. Дата обращения: 16.11.2025.
6. Google, Inc. Protocol Buffers Developer Documentation. — 2024. — URL: <https://protobuf.dev/> ; [Электронный ресурс]. Дата обращения: 16.11.2025.