# Chapitre 1

# Retrait de sommets d'un DST (suite des travaux)

# 1.1 Présentation de différents cas de figure

#### 1.1.1 Retraits avec fusion

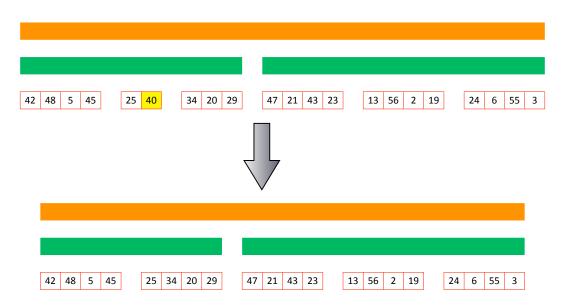


FIGURE 1.1 – Exemple de retrait : le sommet 40 quitte un DST [2,4]

Ici, le départ de 40 laisse un nœud orphelin, le 25, que le groupe à sa droite peut accueillir.

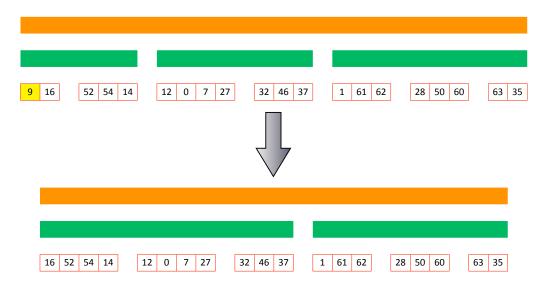


FIGURE 1.2 – Exemple de retrait : le sommet 9 quitte un DST [2,4]

Cette fois, la fusion de 16 avec le groupe [52 . . . 14] provoque la fusion de l'étage supérieur (vert) qui a de la place.

# 1.2 Retraits avec transfert

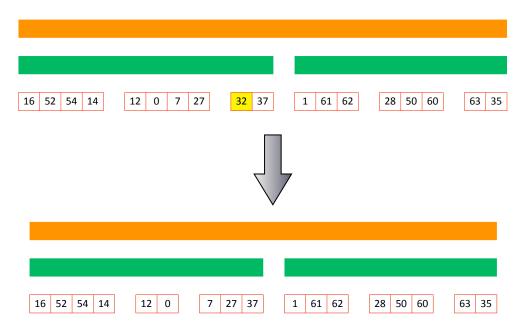


FIGURE 1.3 – Exemple de retrait : le sommet 32 quitte un DST [2,4]

Les groupes [16...14] et [12...27] n'ont pas de place pour accueillir 37. Il va donc y avoir un transfert de [7, 27] vers 37. À noter qu'un transfert ne provoque pas de propagation aux étages supérieurs puisqu'il ne réalise qu'une nouvelle répartition des membres d'un étage donné, sans modifier leur nombre, contrairement à la fusion.

# 1.3 Détail des opérations de retrait

# 1.3.1 La fonction LEAVE()

Lorsqu'un nœud quitte le DST, il doit exécuter la fonction LEAVE()

# Algorithme 1 : Le départ

```
1: procedure LEAVE()

≥ travaille sur des copies des tables de routage

2: cpy_brothers ← me.brothers

3: cpy_preds ← me.preds
```

Cette fonction modifiant les tables de routage et de prédécesseurs, on travaille sur des copies de ces tables.

#### Algorithme 1 : LEAVE (suite)

```
for stage \leftarrow 0 to (height(me.brothers) - 1) do
4:
                                                  ▷ INFORME MES PRÉDÉCESSEURS DE MON DÉPART
          for pred \leftarrow 0 to (size(cpy\_preds[stage]) - 1) do
5:
              if (cpy \ preds[stage][pred].id \neq me.id) then
6:
                 if (stage = 0) then
 7:
                     SEND MSG ASYNC(cpy preds[stage][pred].id, del bro(stage, me.id))
 8:
                  else
9:
                     new \ rep \ id \leftarrow un de mes frères de l'étage 0 choisi aléatoirement
10:
                     SEND_MSG_ASYNC(cpy\_preds[stage][pred].id,
11:
                          replace\_bro(stage, new\_rep\_id))
12:
                  end if
              end if
13:
          end for
                                                                              ▷ prédécesseur suivant
14:
```

À chaque étage, le nœud courant doit prévenir chacun de ses prédécesseurs de son départ :

- à l'étage 0, le prédécesseur doit simplement ôter ce nœud de sa table de routage. (fonction DEL BRO())
- aux autres étages, le prédécesseur doit utiliser un autre représentant que le nœud courant.
   (fonction REPLACE\_BRO()) Ce sera un de ses frères de niveau 0 choisi aléatoirement.

#### Algorithme 1 : LEAVE (suite)

```
▷ INFORME MES FRÈRES DE MON DÉPART
          for brother \leftarrow 0 to (size(cpy\_brothers[stage]) - 1) do
15:
              if (cpy\ brothers[stage][brother].id \neq me.id) then
16:
                 SEND MSG ASYNC(cpy brothers[stage][brother].id,
17:
                      del pred(stage, me.id))
              end if
18:
          end for
19:
                                                                                    ▷ frère suivant
       end for
                                                                                    ▷ étage suivant
20:
```

Ensuite, chacun des frères doit également être prévenu : ils ne peuvent plus avoir le nœud courant comme prédécesseur. (fonction DEL\_PRED())

#### Algorithme 1 : LEAVE (suite)

```
CHARGE UN DE MES FRÈRES DE TRAITER LES FUSIONS OU TRANSFERTS

21: if (size(me.brothers[0]) \le a) then

22: idx \leftarrow index d'un de mes frères de l'étage 0

23: SEND_MSG_SYNC(me.brothers[0][idx].id, merge_req())

24: end if

25: end procedure
```

Ceci fait, si le groupe courant est devenu trop petit, alors l'un de ses membres est chargé de traiter ce cas en exécutant la fonction MERGE REQ(). (voir algo 2)

# 1.3.2 La fonction MERGE REQ()

Cette fonction parcourt le DST de bas en haut, tant que l'étage courant est trop petit. À chaque étage, elle regarde si on doit réaliser une fusion ou un transfert et transmet les ordres en conséquence.

#### Algorithme 2: Traite les fusions ou transferts consécutifs à un départ

```
    procedure MERGE_REQUEST()
    stage ← 0
    size_last_stage ← 0
    parcourt l'ensemble des étages si nécessaire
    while (size(me.brothers[stage]) < a) and (stage < height(me.brothers) - 1) do</li>
    pos_contact ← merge_or_transfer(me, stage)
```

C'est la fonction MERGE\_OR\_TRANSFER() (voir algo 3) qui est chargée d'examiner si une fusion est possible. Si c'est le cas, elle retourne la position d'un contact de l'étage supérieur qu'on pourra joindre pour réaliser cette fusion. Sinon, elle retourne -1, auquel cas on réalisera alors un transfert.

```
Algorithme 2 : MERGE REQUEST (suite)
          if (pos \ contact > -1) then
6:
                                                                   ▷ UNE FUSION EST POSSIBLE
             transfer \leftarrow 0
 7:
             pos me \leftarrow index(stage + 1, me.id)
 8:
                                           if (pos me > pos contact) then
9:
10:
                 right \leftarrow 11
11:
             else
                 right \leftarrow 10
12:
             end if
13:
             SEND MSG SYNC(me.brothers[stage + 1][pos\ contact].id,
14:
                 merge(stage, pos me, pos contact, right, me.brothers[stage]))
                                               ▷ . . . puis lui demande de diffuser une tâche de fusion
             if (pos me > pos contact) then
15:
                right \leftarrow 1
16:
             else
17:
                 right \leftarrow 0
18:
             end if
19:
             SEND MSG SYNC(me.brothers[stage + 1][pos\ contact].id,
20:
                  broadcast merge(stage, pos me, pos contact, right, me.brothers[stage]))
```

Une fusion est possible. On commence par demander au contact de réaliser une première fusion, puis, sa table de routage étant alors correcte, on lui demande de lancer une diffusion de cette tâche de fusion pour mettre à jour tout son voisinage.

Ligne 14 : la fonction MERGE() chargée de la fusion proprement dite a besoin de savoir dans quel sens elle doit être réalisée. C'est le rôle de la variable right. On lui fournit également l'ensemble des membres de l'étage à fusionner. (voir algo 4)

<sup>1.</sup> voir les détails de la fonction MERGE() pour les différences entre 1, 11 et 0, 10.

#### Algorithme 2: MERGE REQUEST (suite)

Après la fusion, l'étage supérieur contient deux représentants du même groupe et il faut donc le "nettoyer". La fonction CLEAN\_UPPER\_STAGE() s'en charge. Elle est premièrement exécutée en local pour que sa diffusion se déroule ensuite correctement.

```
Algorithme 2: MERGE REQUEST (suite)
```

```
else
24:
                                                     ▷ FUSION IMPOSSIBLE - IL FAUT FAIRE UN TRANSFERT
25:
26:
                pos me up \leftarrow index(stage + 1, me.id)
         on peut sortir cette variable puisqu'elle est utilisée dans les deux cas du If
27:
29:
                if (pos me up = 0) then
                    pos \ contact \leftarrow 1
30:
                    right \leftarrow 0
31:
32:
                    cut pos \leftarrow b - a - 1
                else
33:
                    pos\_contact \leftarrow pos\_me\_up - 1
34:
                    right \leftarrow 1
35:
                    cut pos \leftarrow a
36:
37:
                end if
                contact id \leftarrow me.brothers[stage + 1][pos \ contact].id
38:
                answer \leftarrow SEND \quad MSG \quad SYNC(contact \quad id,
39:
                                   transfer(stage, right, cut pos, me.id))
```

La fusion n'étant cette fois pas possible, on demande au groupe voisin (contacté via  $contact\_id$ ) d'exécuter la fonction <code>TRANSFER()</code>. Celle-ci le coupe (à la position  $cut\_pos$ ) et retourne les membres extraits dans answer. <sup>2</sup>

<sup>2.</sup> Voir le descriptif de cette fonction pour plus de détails

#### 

Il s'agit maintenant de fusionner le groupe extrait du voisin avec le groupe courant.

Étudier s'il aurait été possible de réutiliser la fonction MERGE() de la partie fusion. voir aussi la réutilisation de NOUVEAU FRÈRE REÇU()

La fonction BR\_ADD\_BRO\_ARRAY() diffuse une tâche d'ajout d'un ensemble de membres donné dans le groupe courant.

Il faut donc réaliser deux diffusions : une sur le groupe courant pour qu'il ajoute les membres extraits et une autre sur le groupe extrait pour qu'il ajoute les membres du groupe courant.

```
Algorithme 2: MERGE REQUEST (suite)
46:

⊳ nettoyage de l'étage supérieur

47:
                                                                        UPDATE UPPER STAGE(stage, pos contact, answer.stay id)
48:
                                                                              49:
            BROADCAST(me, stage + 1,
50:
                update upper stage(stage, pos\ contact, answer.stay\ id))
51:
         end if
52:
         stage \leftarrow stage + 1
                                                                          ▷ étage suivant
      end while
53:
```

Tout comme dans la partie fusion, l'étage supérieur contient maintenant deux représentants du même groupe et il faut corriger cela. La fonction UPDATE\_UPPER\_STAGE() s'en charge.

pourquoi ne pas avoir utilisé CLEAN\_UPPER\_STAGE()? expliquer

Elle est premièrement exécutée en local pour que sa diffusion se déroule ensuite correctement.

on voit qu'au final, on réalise une fusion dans les deux cas (fusion et transfert). Harmonisation possible?

#### Algorithme 2: MERGE REQUEST (suite)

```
54:
                                                                      ▷ TRAITEMENT DE LA RACINE
       i \leftarrow 0
55:
       while (me.brothers[0][i].id = me.id) do
56:
           i \leftarrow i + 1
57:
       end while
58:
       size\ last\ stage \leftarrow SEND\ MSG\ SYNC(me.brothers[0][i].id,
59:
                                 get size(height(me.brothers) - 1))
60:
       if (size\_last\_stage = 1) then

⊳ détruit la racine

           BROADCAST(me, height(me.brothers) - 1, del root(height(me.brothers)))
61:
       end if
62:
63: end procedure
```

Une fois l'ensemble des étages parcouru, on examine la racine. Si elle ne comporte qu'un enfant, c'est qu'il faut la supprimer. On diffuse pour cela la fonction DEL\_ROOT() sur l'ensemble du DST.

# 1.3.3 La fonction MERGE\_OR\_TRANSFER()

Cette fonction indique si un groupe voisin du groupe courant trop petit a de la place pour l'accueillir en totalité. Si c'est le cas, elle retourne la position d'un représentant de ce groupe, qu'on pourra joindre pour réaliser la fusion. Sinon, elle retourne -1.

#### **Algorithme 3**: indique si une fusion est possible.

```
1: procedure MERGE OR TRANSFER(stage)
        idx bro \leftarrow 0
        merge \leftarrow 0
 3:
        while (merge = 0 \text{ and } idx \text{ } bro < size(me.brothers[stage + 1])) \text{ do}
 4:
           if (me.brothers[stage + 1][idx \ bro].id \neq me.id) then
 5:
               size \leftarrow SEND \quad MSG \quad SYNC(me.brothers[stage + 1].[idx bro].[id],
 6:
                             get size(stage))
               if (size \le b - size(me.brothers[stage])) then
 7:
                   merge \leftarrow 1
 8:
               end if
 9:
           end if
10:
           idx \ bro \leftarrow idx \ bro + 1
11:
        end while
12:
        if (merge = 1) then
13:
14:
           return idx bro-1
        else
15:
           return -1
16:
        end if
17:
18: end procedure
```

Il s'agit d'interroger chaque membre de l'étage supérieur à l'étage courant donné *stage*, pour connaître sa taille. Si l'un d'eux a suffisamment de place (ligne 7) pour accueillir l'ensemble du groupe courant (trop petit, donc), on s'arrête en retournant la position de ce membre, sinon on retourne -1. (lignes 13 à 17)

# 1.3.4 La fonction MERGE()

Cette fonction permet de fusionner un groupe donné (le petit groupe "à fusionner") avec le groupe courant (le groupe "accueillant").

 $nodes\_array$  est l'ensemble des membres de l'étage concerné stage du groupe à fusionner.  $nodes\_array$  size est sa taille.

pos\_me et pos\_contact sont, respectivement, les positions de représentants des groupes à fusionner et accueillant, à l'étage supérieur à celui de la fusion stage (Voir l'appel de cette fonction dans l'algo 2, ligne 14)

right est le sens d'arrivée du groupe à fusionner. Il vaut 1 si le groupe à fusionner est à droite du groupe accueillant.

#### Algorithme 4 : incorpore des nœuds "orphelins" (source) dans le groupe courant (cible)

```
1: procedure MERGE(nodes_array, nodes_array_size, stage, pos_me, pos_contact, right)
2: if (size(nodes_array) = size(me.brothers[stage])) then ▷ déjà fait
3: return
4: end if
```

Cette fonction étant diffusée, il est possible qu'un même nœud la reçoive deux fois. Il faut donc s'assurer qu'on ne l'a pas déjà exécutée.

S'il n'y a pas de place pour accueillir le groupe donné, c'est qu'on a déjà exécuté cette fonction.

## Algorithme 4: MERGE (suite)

```
5: if (size(me.brothers[stage]) < a) then \triangleright change le sens d'arrivée si 'moi' est dans la source 6: right \leftarrow mod((right+1), \ 2) end if
```

Cette fonction est diffusée des deux côtés de la fusion. C'est à dire qu'elle doit être exécutée du côte du groupe à fusionner comme du côté du groupe accueillant. Le sens de la fusion doit donc basculer en conséquence.

#### Algorithme 4: MERGE (suite)

```
8:
        loc right \leftarrow 0
        switch (right)
 9:
10:
            \mathbf{case}(0):
                                                      ▷ les nouveaux nœuds viennent de la gauche - diffusion
11:
                if (index(stage + 1, me.id) = 0) then
12:
                    loc right \leftarrow 1
13:
                else
                    loc right \leftarrow 0
14:
15:
                end if
            break
16:
            case (1):
                                                        ▷ les nouveaux nœuds viennent de la droite - diffusion
17:
                if (index(stage + 1, me.id) = size(me.brothers[stage + 1] - 1)) then
18:
                    loc right \leftarrow 0
19:
20:
                else
                    loc right \leftarrow 1
21:
                end if
22:
23:
            break
```

#### Algorithme 4: MERGE (suite)

```
case (10):
                                                  ▷ les nouveaux nœuds viennent de la gauche - 1ère fusion
24:
                loc\_right \leftarrow 0
25:
            break
26:
27:
            case (11):
                                                    ▷ les nouveaux nœuds viennent de la droite - 1ère fusion
                loc right \leftarrow 1
28:
29:
            break
        end switch
30:
```

Il s'agit ensuite de déterminer le sens de la fusion  $loc_right$ , d'après le sens d'arrivée du groupe à fusionner right, sachant que cette fonction peut être appelée simplement ou diffusée (voir algo 2 lignes 14 et 20)

Lors d'une simple exécution (lignes 24 à 29),  $loc\_right$  reprend simplement les valeurs de right. Mais dans le cas d'une diffusion (lignes 10 à 23),  $loc\_right$  ne reprend les mêmes valeurs que right que si on ne se trouve pas sur la même extrémité de l'étage. Sinon, on change de côté.

à préciser – je ne me souviens plus pourquoi je n'ai fait ça que pour la diffusion

#### Algorithme 4: MERGE (suite)

```
31:
                                                                          ▷ nombre de nœuds à incorporer
       if (nodes \ array \ size \ge size(me.brothers[stage])) then
32:
33:
           loc\_nodes\_array\_size \leftarrow nodes\_array\_size - \mathtt{size}(me.brothers[stage])
       else
34:
           loc\_nodes\_array\_size \leftarrow nodes\_array\_size
35:
36:
       end if
       if (loc \ right = 0) then
                                                     ▷ prend la partie gauche de la liste des nœuds fournie
37:
           if (loc nodes array size > 0) then
38:
               for i \leftarrow 0 to (loc nodes array size - 1) do
39:
40:
                   loc \ nodes \ array[i] \leftarrow nodes \ array[i]
               end for
41:
           end if
42:
43:
       else
                                                      ▷ prend la partie droite de la liste des nœuds fournie
           if (loc\_nodes\_array\_size > 0) then
44:
               for i \leftarrow (nodes \ array \ size-loc \ nodes \ array \ size) to ((nodes \ array \ size-1)) do
45:
                   loc\_nodes\_array[i - (nodes\_array\_size - loc\_nodes\_array\_size)] \leftarrow nodes\_array[i]
46:
               end for
47:
48:
           end if
       end if
49:
```

On détermine ensuite le nombre de membres à inclure, puis on constitue l'ensemble de ces membres (loc nodes array).

voir s'il arrive que la condition de la ligne 32 se vérifie, c'est à dire s'il arrive qu'on ne prenne pas la totalité des membres fournis

```
Algorithme 4: MERGE (suite)
       if (loc nodes array size > 0) then
50:
          if (loc\ right = 0) then
                                                    ▷ insère les nouveaux frères au début (gauche)
51:
             for i \leftarrow (loc\_nodes\_array\_size - 1) to (0) do
52:
                INSERT BRO(stage, loc\ nodes\ array[i])
53:
                SEND MSG ASYNC(loc\ nodes\ array[i], add pred(stage,\ me.id))
54:
55:
             end for
          else
                                                      56:
             for i \leftarrow 0 to (loc nodes array size - 1) do
57:
                ADD BROTHER(stage, loc\ nodes\ array[i])
58:
                {\tt SEND-MSG-ASYNC}(loc\_nodes\_array[i], \ {\tt add\_pred}(stage, \ me.id))
59:
             end for
60:
          end if
61:
       end if
62:
63: end procedure
```

Pour finir, on insère les nouveaux membres en début de liste lorsqu'ils arrivent de la gauche, ou on les ajoute en fin de liste lorsqu'ils arrivent de la droite.

#### 1.3.5 La fonction CLEAN UPPER STAGE()

À la suite d'une fusion à un étage donné, l'étage supérieur contient deux représentants d'un même groupe. Cette fonction permet de corriger cela.

#### Algorithme 5 : Corrige l'étage supérieur après une fusion

```
1: procedure CLEAN_UPPER_STAGE(stage, pos\_me, pos\_contact)
2: recp\_id \leftarrow me.brothers[stage+1][pos\_me].id \triangleright nœud à détruire

3: if (recp\_id = me.id) then \triangleright échange pos\_me et pos\_contact

4: buf \leftarrow me.brothers[stage+1][pos\_me]

5: me.brothers[stage+1][pos\_me] \leftarrow me.brothers[stage+1][pos\_contact]

6: me.brothers[stage+1][pos\_contact] \leftarrow buf

7: end if
```

 $pos\_me$  et  $pos\_contact$  sont les positions des représentants des deux groupes qui ont fusionnés. On choisit arbitrairement de supprimer la position  $pos\_me$ .

S'il se trouve que c'est la position du nœud courant (qu'on ne peut donc pas détruire), alors on échange les nœuds se trouvant aux positions pos\_me et pos\_contact. Ce cas de figure peut se produire lors de la diffusion de cette fonction.

#### Algorithme 5 : CLEAN UPPER STAGE (suite)

```
8: if (recp\_id > -1) then
9: DEL_BRO(stage + 1, recp\_id)
10: SEND_MSG_ASYNC(recp\_id, del\_pred(stage + 1, me.id))
11: else
12: \triangleright la fonction a déjà été exécutée
13: end if
14: end procedure
```

On procède ensuite à l'effacement de ce nœud, puis on met à jour les prédécesseurs.

# 1.3.6 La fonction UPDATE\_UPPER\_STAGE()

Après qu'un transfert ait eu lieu, l'étage supérieur peut contenir un nœud qui pointe désormais vers la partie qui a quitté le groupe. Il s'agit donc de le remplacer par l'un des nœuds du groupe restant

donner un exemple et mentionner SHIFT BRO dans CUT NODE

<sup>3.</sup> Lors de l'appel de la fonction depuis MERGE\_REQUEST() (voir algo 2, ligne 22), pos\_me contient un représentant du petit groupe à fusionner et pos\_contact, celui du groupe accueillant.

#### Algorithme 6 : Corrige l'étage supérieur après un transfert

```
1: procedure UPDATE_UPPER_STAGE(stage, pos2repl, new\_id)
2: if (new\_id > -1) then
3: if (me.brothers[stage + 1][pos2repl] \neq me) then
4: REPLACE_BRO(stage + 1, pos2repl, new\_id)
5: end if
6: end if
7: end procedure
```

# 1.3.7 La fonction TRANSFER()

En diffusant la fonction CUT\_NODE() (voir algo 8), cette fonction coupe l'étage st du groupe courant à la position  $cut\_pos^4$ . Puis elle retourne la partie droite du nœud courant si right vaut 1, gauche sinon.

préciser l'utilité de  $stay\_id$ 

#### Algorithme 7: Transfert de nœuds du groupe courant vers un groupe appelant

```
1: procedure TRANSFER(st, right, cut pos)
 2:
        if (right = 1) then
 3:
            start \leftarrow cut pos
            end \leftarrow \mathtt{size}(me.brothers[st]) - 1
 4:
            answer.stay\_id \leftarrow me.brothers[st][cut\_pos-1].id
 5:
        else
 6:
            start \leftarrow 0
 7:
 8:
            end \leftarrow cut \ pos
            answer.stay id \leftarrow me.brothers[st][cut pos + 1].id
 9:
        end if
10:
        for i \leftarrow start to (end) do
11:
            answer.rep \ array[i-start] = me.brothers[st][i]
12:
        end for
13:
        BROADCAST(me, st, \text{ cut } \text{node}(st, right, cut pos))
14:
15:
        return answer
16: end procedure
```

<sup>4.</sup> cut pos fait partie de la partie coupée

# 1.3.8 La fonction CUT\_NODE()

Pour le nœud courant, cette fonction permet de couper la partie right de l'étage stage à la position  $cut\ pos$ , incluse dans la partie coupée.

#### Algorithme 8: Scinde un nœud lors d'un transfert

```
1: procedure CUT NODE(stage, right, cut pos)
        pos me \leftarrow index(me.brothers[stage], me.id)
        if (right = 0) then
 3:
            start \leftarrow 0
 4:
            end \leftarrow cut pos
 5:
 6:
            new \quad node \leftarrow me.brothers[stage][cut \quad pos + 1]
 7:
        else
            start \leftarrow cut \ pos
 8:
            end \leftarrow \mathtt{size}(me.brothers[stage]) - 1
 9:
            new \quad node \leftarrow me.brothers[stage][0]
10:
11:
        end if
        if (pos me \ge start \text{ and } pos me \le end) then
12:
            SHIFT BRO(stage + 1, new node, right)
13:
14:
        end if
```

Lignes 3 à 11, on commence par déterminer start et end qui délimitent la partie de l'étage stage qui doit être coupée.

Lignes 12 à 14, si le nœud courant est compris dans la partie coupée, alors à l'étage supérieur, il ne peut plus être utilisé comme représentant du groupe restant.

Dans le DST, un nœud devant être utilisé comme représentant de son groupe, <sup>5</sup> on ne peut pas simplement le supprimer. Il faut donc le décaler d'un cran – du côté de la partie coupée et en écrasant son voisin – et insérer à sa place un représentant du groupe restant :  $new\_node$ . C'est la fonction SHIFT\_BRO() qui est chargée de ces opérations.

<sup>5.</sup> Ici, son groupe sera le groupe résultant de la fusion de la partie coupée avec le groupe voisin (trop petit), au retour de la fonction TRANSFER().

#### Algorithme 8 : CUT\_NODE (suite)

```
if (right = 0) then
15:
            if (pos\_me \le cut\_pos) then
16:
17:
                 start \leftarrow cut\_pos + 1
                 end \leftarrow \texttt{size}(me.brothers[stage] - 1)
18:
19:
            else
                 start \leftarrow 0
20:
                 end \leftarrow cut \ pos
21:
            end if
22:
23:
        else
            if (pos me < cut pos) then
24:
25:
                 start \leftarrow cut pos
                 end \leftarrow \texttt{size}(me.brothers[stage] - 1)
26:
            else
27:
28:
                 start \leftarrow 0
29:
                 end \leftarrow cut\_pos - 1
            end if
30:
        end if
31:
32:
        DEL\_MEMBER(stage, start, end)
33: end procedure
```

Ensuite, on calcule à nouveau les bornes start et end pour réaliser la coupure proprement dite (avec la fonction DEL\_MEMBER()). Si le nœud courant fait partie de la partie coupée, alors on coupe l'autre partie.

du coup, ça contredit l'utilité de la partie d'avant. il faut reprendre des exemples pour étudier ce cas de plus près

#### 1.3.9 La fonction SHIFT BRO()

Comme indiqué dans la fonction CUT\_NODE() (voir algo 8), SHIFT\_BRO() sert à corriger l'étage s+1 lors d'une coupure à l'étage s.

À partir de la position du nœud courant, elle décale l'étage stage d'un cran du côté indiqué par right, puis insère new node à la place. S'il y a un nœud en trop, il est détruit.

Algorithme 9 : Décale les membres du groupe pour en accueillir un nouveau à la position de 'moi'. Le membre en trop est détruit.

```
1: procedure SHIFT_BRO(stage, new_node, right)

> s'assure de n'exécuter cette fonction qu'une fois
2: pos_new_node ← index(me.brothers[stage], new_node.id)
3: if (pos_new_node > -1) then
4: return
5: end if
```

SHIFT\_BRO() est appelée par CUT\_NODE() qui est diffusée par TRANSFER(). On doit donc s'assurer de ne pas exécuter cette fonction deux fois.

Si  $new\_node$  figure dans l'étage considéré, c'est que la fonction a déjà été exécutée et on arrête là.

## Algorithme 9: SHIFT\_BRO (suite)

```
pos\_me \leftarrow index(me.brothers[stage], me.id)
       if (right = 1) then
 7:
           if (pos me < b) then
 8:
              lost id \leftarrow me.brothers[stage][pos me + 1].id
 9:
              me.brothers[stage][pos me+1] \leftarrow me.brothers[stage][pos me]
10:
           else
11:
12:
              Affiche un message d'erreur et stoppe la procédure
           end if
13:
       else
14:
           if (pos me > 0) then
15:
              lost \quad id \leftarrow me.brothers[stage][pos\_me-1].id
16:
              me.brothers[stage][pos\_me-1] \leftarrow me.brothers[stage][pos\_me]
17:
           else
18:
              Affiche un message d'erreur et stoppe la procédure
19:
           end if
20:
       end if
21:
```

Dans cette partie, on réalise le décalage après avoir mémorisé le nœud qui va disparaître,  $lost\_id$  qui sera utilisé pour la mise à jour de ses prédécesseurs (ligne 24).



Pour l'instant, on se protège si le nœud courant se trouve aux extrémités, mais il faut se pencher sur ce cas.

#### Algorithme 9: SHIFT BRO (suite)

```
22: me.brothers[stage][pos\_me] \leftarrow new\_node

ho'' doit être un prédécesseur de new\_node

23: SEND_MSG_ASYNC(new\_node.id, add_pred(stage, me.id))

ho'' noi' ne doit plus être un prédécesseur de <math>lost\_id

24: SEND_MSG_ASYNC(lost\_id, del_pred(stage, me.id))

25: end procedure
```

Pour finir, on insère new node, et on met à jour les prédécesseurs.

# 1.3.10 La fonction DEL MEMBER()

Cette fonction utilisée par CUT\_NODE() (voir algo 8, ligne 32) permet de supprimer la partie comprise entre *start* et *end* de l'étage *stage*.

#### Algorithme 10 : Supprime une partie du groupe courant à un étage donné

```
1: procedure DEL_MEMBER(stage, start, end)
2:  nb_del ← end − start + 1
3:  if (nb_del = 0) then
4:  return
5:  end if
```

On arrête la fonction s'il n'y a rien à effacer.

#### Algorithme 10 : DEL\_MEMBER (suite)

▷ mémorise les nœuds à effacer avant de commencer

```
6: for i \leftarrow 0 to (nb\_del - 1) do
7: id\_del[i] \leftarrow me.brothers[stage][start + i].id
8: end for
```

On mémorise les nœuds à effacer avant de procéder aux modifications.

```
Algorithme 10: DEL_MEMBER (suite)
```

```
▷ boucle d'effacement
       for i \leftarrow 0 to (nb \ del - 1) do
9:
           if (id\_del[i] <> me.id) then
10:
                                                                                      ▷ ne pas effacer 'moi'
               pos2del \leftarrow index(me.brothers[stage], id del[i])
11:
               if (pos2del < size(me.brothers[stage] - 1)) then
12:
                   for j \leftarrow pos2del to (size(me.brothers[stage] - 1)) do
13:
14:
                       me.brothers[stage][j] \leftarrow me.brothers[stage][j+1]
                   end for
15:
               else
16:
                   j \leftarrow pos2del
17:
               end if
18:
               me.brothers[stage][j].id \leftarrow -1
19:
                                                                \triangleright 'moi' n'est plus prédécesseur de id del[i]
               SEND MSG ASYNC(id del[i], del pred(stage, me.id))
20:
           end if
21:
22:
        end for
23: end procedure
```

Puis on procède aux effacements proprement dits.

# 1.3.11 La fonction ADD BRO ARRAY()

Cette fonction permet d'ajouter le groupe bro au groupe courant, à l'étage stage, du côté indiqué par right.

#### Algorithme 11 : Ajoute un groupe de nœuds donné au groupe courant

```
1: procedure ADD BRO ARRAY(stage, bro, array size, right)
      if (right = 0) then
2:
         for i \leftarrow array \ size - 1 \ \mathbf{to} \ (0) \ \mathbf{do}
3:
            INSERT BRO(stage, bro[i].id)
                                                       4:
            SEND MSG ASYNC(bro[i].id, add pred(stage, me.id))
 5:
         end for
 6:
 7:
      else
         for i \leftarrow 0 to (array \ size - 1) do
8:
            ADD BROTHER(stage, bro[i].id)
                                                            9:
            SEND MSG ASYNC(bro[i].id, add pred(stage, me.id))
10:
         end for
11:
      end if
12:
13: end procedure
```

# 1.3.12 La fonction REPLACE BRO()

Cette fonction remplace le membre situé à la position  $init\_idx$  par  $new\_id$ , à l'étage stage.

détails à indiquer

#### Algorithme 12: Remplace un membre par un autre

```
1: procedure REPLACE_BRO(stage, init_idx, new_id)
2: if (me.brothers[stage][init_idx].id = new_id or
3: index_bro(stage, new_id) > -1) then
4: return
5: end if
```

Si  $new\_id$  figure déjà à l'étage stage, c'est que la fonction a déjà été exécutée et on sort sans rien faire.

#### Algorithme 12: REPLACE BRO (suite)

```
6: if (init\_idx < size(me.brothers[stage])) then
7: bro\_id \leftarrow me.brothers[stage][init\_idx].id
8: me.brothers[stage][init\_idx].id = new\_id
9: else
10: ADD_BROTHER(stage, new\_id)
11: end if
```

Si  $init\_idx$  désigne le prochain emplacement libre de l'étage, alors on ajoute simplement le nouveau membre avec ADD\_BROTHER().

Sinon, le membre situé en  $init\_idx$  est remplacé par  $new\_id$ . L'ancien membre  $bro\_id$  est mémorisé pour pouvoir mettre à jour ses prédécesseurs (lignes 13 et 16).

## Algorithme 12: REPLACE\_BRO (suite)

Les prédécesseurs sont mis à jour en conséquence.

se protéger contre le remplacement de me.id