MC714

Sistemas Distribuídos 2° semestre, 2014

Sincronização

Relógios lógicos

Relógios lógicos

- Relógios físicos: sincronização relacionada à hora real
 - Flexibilização: não precisa "bater" com a hora real, mas podem concordar com uma hora corrente
- Relógio lógico: o que importa é a ordem de ocorrência dos eventos
- Lamport: sincronização possível, mas não precisa ser absoluta.
 - Processos que não interagem não precisam sincronizar
- Ex.: make → concordar que objeto está desatualizado

- Relação "acontece antes"
- a → b indica que a acontece antes de b
 - Todos os processos concordam quem primeiro ocorre a e depois b.
- Se a e b são eventos do mesmo processo, e a ocorre antes de b, então a → b é verdadeira.
- 2. Se a é o evento de uma mensagem sendo enviada por um processo, e b é o evento da mensagem sendo recebida por outro processo, então a → b é verdadeira (pois atraso é > 0).

Transitiva: a→b, b→c implica a→c

- Se dois eventos x e y acontecem em processos diferentes que não trocam mensagens (nem indiretamente), x→y não é verdadeira, nem y→x.
 - x e y: eventos concorrentes nada pode, e nem precisa, ser dito sobre quando ou qual aconteceu antes.
- Queremos: cada evento a tenha um valor de tempo
 C(a) com o qual todos os processos concordam.

- a → b, então C(a) < C(b)
- Em (1) e (2)...
- Tempo de relógio C deve correr para frente
 - Correções por adição de valor, nunca subtração
- Algoritmos de Lamport: designar tempos para eventos.

- Considere P1, P2, P3 em máquinas diferentes
- Cada um tem seu próprio relógio
 - P1: 6 pulsos, P2: 8 pulsos, P3: 10 pulsos
 - Relógios a taxas constantes (mas diferentes por causa de diferenças nos cristais).
- Fig. 96

- T6: P1 envia m1 a P2; P2 recebe em T16.
- P2 conclui que m1 levou 10 pulsos para chegar.
- m2 de P2 a P3 levou 16 pulsos (na visão de P3).
- m3: sai de P3 em 60 e chega em P2 em 56.
- m4: sai de P2 em 64 e chega em 54.

Violam "acontece antes". Solução?

- Receptor adianta relógio para ficar em uma unidade a mais do tempo marcado como envio da mensagem.
- m3 chega em 61; m4 chega em 70.
- Fig. 97

- Relógio implementado na camada de middleware
- Fig. 98
- Processo mantém um contador local C_i.
- Antes de executar um evento (enviar msg, entregar msg a uma aplicação, etc), P_i executa C_i ← C_i + 1
- 2. Quando P_i envia msg m a P_i : $ts(m) \leftarrow C_i$
- Ao receber msg m, P_j faz C_j ← max{C_j, ts(m)}, executa (1) e entrega mensagem para aplicação.

- Pode-se anexar número do processo ao tempo
 - Tempo 40 em P_i: 40.i
 - Eventos nunca ocorrem exatamente ao mesmo tempo

 Resultado: designar tempo C(a) ← C_i(a) ao evento a do processo P_i é uma implementação distribuída do valor do tempo global, como desejado.

- Banco de dados replicado.
- 2 cópias, mais próxima responde.
- Custo de resposta mais rápida: cada atualização deve ser executada em cada réplica.
 - Mais: atualizações devem ser feitas na mesma ordem nas réplicas.
 - Ex.: Saldo de 1000; adição de juros de 1% em um banco de dados de depósito de 100 em outro.
 - Apesar de ordem fazer diferença no resultado, não faz na consistência: todas as cópias devem ser iguais.
 - Solução: multicast totalmente ordenado

- Operação onde todas as mensagens são entregues na mesma ordem a cada receptor.
- Grupo de processos enviam mensagens multicast uns aos outros.
- Mensagens transportam marca de tempo lógico.
- Mensagem enviada também é enviada ao próprio remetente.
- Suposição: mensagens do mesmo remetente são recebidas na ordem que foram enviadas e mensagens não são perdidas.

- Processo recebe mensagem: coloca em uma fila local ordenada por marcas de tempo.
- Receptor envia ack em multicast para mensagem recebida.
 - Marca de tempo da mensagem de ack sempre maior que da mensagem original devido ao ajuste de relógios por Lamport

 Resultado: todos os processos terão a mesma cópia da fila local (se nada for removido).

- Entrega de msg à aplicação somente quando a msg no início da fila tiver sido reconhecida por todos.
- Filas iguais → mensagens entregues na mesma ordem → multicast totalmente ordenado

- Relógios lógicos de Lamport: todos os eventos são totalmente ordenados
 - Se evento a aconteceu antes do evento b, C(a) < C(b).
- Nada se pode dizer sobre a relação entre dois eventos, a e b, pela comparação de seus valores de tempo C(a) e C(b).
 - C(a) < C(b) não implica necessariamente que a realmente aconteceu antes de b.

- Fig. 99
- $T_{snd}(m_i) < T_{rcv}(m_i)$
- $T_{rcv}(m_i) < T_{snd}(m_i)$?
 - $T_{rcv}(m_1) < T_{snd}(m_3)$
 - $T_{rcv}(m_1) < T_{snd}(m_2)$
 - Envio de m2 não tem nenhuma relação com recebimento de m1 → Não captura causalidade.
- Pode ser capturada por relógios vetoriais.

- Relógio vetorial VC(a) para um evento a:
 - Se VC(a) < VC(b) para algum evento b, sabe-se que o evento a precede por causalidade o evento b.
- Relógios vetoriais
 - Cada processo P_i mantém um vetor VC_i tal que:
 - 1. VC_i[i] é o número de eventos que ocorreram em Pi até o instante em questão. VC_i[i] é o relógio lógico local do processo P_i.
 - 2. Se $VC_i[j] = k$, então P_i sabe que **k** eventos ocorreram em P_j . Portanto, P_i conhece o tempo local em P_j .

- Primeira propriedade depende do incremento de VC_i[i] na ocorrência de cada evento no processo P_i.
- Segunda propriedade depende de caronas que os vetores pegam com as mensagens que são enviadas.

- Antes de executar um evento (isto é, enviar uma mensagem pela rede, entregar uma mensagem a uma aplicação...), P_i executa VC_i[i] ← VC_i[i] + 1
- 2. Quando o processo P_i envia uma mensagem **m** a P_j, ele iguala a marca de tempo (vetorial) de **m**, ts(m), à marca de tempo de VC_i, após ter executado a etapa anterior.
- 3. Ao receber uma mensagem m o processo Pj ajusta seu próprio vetor fixando VC_j[k] ← max{VC_i[k], ts(m)[k]} para cada k; em seguida executa a primeira etapa e entrega a mensagem à aplicação.

- Se marca de tempo de um evento a for ts(a), então ts(a)[i] – 1 é o número de eventos processados em P_i que precedem a por causalidade.
- P_j recebe mensagem de P_i com marca de tempo ts(m) → P_j sabe quantos eventos ocorreram em P_i que precedem por causalidade o envio de m.

- P_j também é informado de quantos eventos ocorreram em outros processos antes de P_i enviar a mensagem m.
 - Marca de tempo ts(m) informa ao receptor quantos eventos ocorreram em outros processos antes do envio de m e dos quais m pode depender por causalidade.

- Garantir que uma mensagem seja entregue somente se todas as mensagens que a precederem por causalidade também tenham sido recebidas.
 - Uso de relógios vetoriais + multicast

- Multicast ordenado por causalidade
 - Relação com multicast totalmente ordenado?

- Para duas mensagens não relacionadas:
 - Não importa a ordem que serão entregues às aplicações
 - Podem ser entregues em ordens diferentes para processos diferentes
- Relógios só são ajustados quando enviam e recebem mensagens.
 - Ao enviar mensagem, P_i faz VC_i[i] ← VC_i[i] + 1
 - P_j ao receber mensagem m com marca ts(m), ajusta VC_j[k] para max{VC_i[k], ts(m)[k]} para cada k.

- Quando P_j recebe de P_i mensagem m com marca de tempo vetorial ts(m), entrega à camada de aplicação será atrasada até que duas condições sejam cumpridas:
- 1. $ts(m)[i] = VC_i[i] + 1$
 - m é a próxima mensagem que P_i está esperando de P_i
- 2. $ts(m)[k] \le VC_i[k]$ para todo k != i
 - P_j viu todas as mensagens que foram vistas por P_i quando este enviou a mensagem m.

- Considere P0, P1, P2.
- P0 envia m a P1 e P2 no tempo local (1,0,0).
- Após receber m, P1 envia m*, que chega a P2 antes de m.
- Entrega de m* é atrasada por P2 até que m tenha sido recebida e entregue à camada de aplicação

• Fig. 100

Entrega ordenada de mensagens

 Alguns sistemas de middleware fornecem suporte a multicast totalmente ordenado e multicast ordenado por causalidade.

 Tal suporte deve ser fornecido como parte da camada de comunicação ou aplicações deveriam se encarregar da ordenação?

Entrega ordenada de mensagens

- Middleware n\u00e3o pode dizer o que uma mensagem cont\u00e9m
 - Só pode capturar causalidade potencial.
 - Duas mensagens completamente independentes enviadas pelo mesmo remetente sempre serão marcadas como relacionadas por causalidade pela camada de middleware.
 - Pode resultar em problemas de eficiência

- Nem toda causalidade pode ser capturada
 - Comunicação externa pode implicar causalidade
 - Não capturada pelo middleware.