

## Sistemas Distribuídos Falhas e Consenso

Vladimir Rocha

# Agenda

- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assíncrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
  - 3.4. Consenso no modelo parcialmente-síncrono
- 4. Conclusão

# Agenda

- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assincrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
  - 3.4. Consenso no modelo parcialmente-síncrono
- 4. Conclusão

• Concordar o horário de ataque (Two Generals' Problem)



- Concordar o horário de ataque (Two Generals' Problem)
  - Os generais 1 e 2 somente vencem a torre se atacarem simultaneamente
  - Os generais 1 e 2 somente se comunicam através de mensagens
  - As mensagens podem ser perdidas no caminho



- Concordar o horário de ataque (Two Generals' Problem)
  - O general 1 (você) envia uma mensagem M1 para atacar a torre às 20.00 de hoje.
  - Você atacaria às 20.00?



- Concordar o horário de ataque (Two Generals' Problem)
  - O general 1 (você) envia uma mensagem M1 para atacar a torre às 20.00 de hoje.
  - Você atacaria às 20.00?
  - Precisa de uma confirmação !



- Concordar o horário de ataque (Two Generals' Problem)
  - O general 2 recebe M1 e responde com a mensagem M2 que aceita atacar às 20.00.
  - O general 2 deveria atacar às 20.00?



- Concordar o horário de ataque (Two Generals' Problem)
  - O general 2 recebe M1 e responde com a mensagem M2 que aceita atacar às 20.00.
  - O general 2 deveria atacar às 20.00?
  - O general 2 precisa de uma confirmação! (pois a M2 pode ter se perdido)



- Concordar o horário de ataque (Two Generals' Problem)
  - O general 1 (você) recebe M2 e responde com a mensagem M3 que confirma o ataque.
  - Você deveria atacar?



- Concordar o horário de ataque (Two Generals' Problem)
  - O general 1 (você) recebe M2 e responde com a mensagem M3 que confirma o ataque.
  - Você deveria atacar?
  - Note que sempre haverá a necessidade de confirmar a mensagem do outro



- Concordar o horário de ataque (Two Generals' Problem)
  - O general 1 (você) recebe M2 e responde com a mensagem M3 que confirma o ataque.
  - Você deveria atacar?
  - Note que sempre haverá a necessidade de confirmar a mensagem do outro
  - Impossível de resolver sob certas condições [FLP85].



 Nos sistemas distribuídos, o problema dos generais pode ser caracterizado como a coordenação entre um grupo de processos para chegarem a um acordo por um valor.

• Esse acordo é denominado de consenso [coulouris13].

- O consenso é um problema comum a diversos serviços especificados para os sistemas distribuídos:
  - Eleição de um lider (Leader Election)
  - Acesso exclusivo a um recurso (Mutual Exclusion)
  - Transações distribuídas (Two Phase Commit)
- Usado em diversos sistemas:
  - Blockchain
  - Replicação
- E em diversas funcionalidades:
  - Criação de um username único
  - Reservas (passagens, itens, cinemas)

 O que devemos fazer para que todos os processos cheguem a um consenso?

• Essa aula mostrará os mecanismos e condições sob quais é possível resolver esse problema

# Agenda

- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assincrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
  - 3.4. Consenso no modelo parcialmente-síncrono
- 4. Conclusão

## 2. Revisão e novos Conceitos

- 2.1. Modelos de sistema [revisão Cap1]
- 2.2. Modelos baseado em falhas
- 2.3. Safety & Liveness
- 2.4. Interfaces de um componente

## 2. Revisão de Conceitos

2.1. Modelos de sistema [tanenbaum17]

- Síncrono
- Assíncrono
- Parcialmente síncrono

## 2. Revisão de Conceitos

#### • Síncrono:

Os limites de tempo para transferir uma mensagem são conhecidos Os limites de tempo para processar uma ação são conhecidos LAN/Datacenters

#### Assíncrono:

Sem limites de tempo para transferir uma mensagem Sem limites de tempo para processar uma ação Internet

## 2. Revisão de Conceitos

Parcialmente Síncrono:

Inicialmente o comportamento do sistema é assíncrono Eventualmente o comportamento é síncrono a partir do *Global Stabilization Time* (**GST**).

Internet

#### 2.2. Modelos baseado em falhas

- Falha do processo
- Falha do algoritmo

Falha do processo

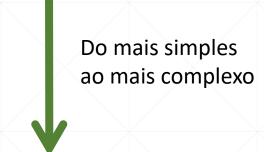
Falha por Parada (*Crash-Failure*)

Omissão (Omission)

Recuperação (Recovery)

Violação (Eavesdropping)

Arbitrária (Byzantine)



Falha do processo

Falha por Parada (Crash-Failure)—

Omissão (Omission)

Recuperação (Recovery)

Violação (Eavesdropping)

Arbitrária (Byzantine)

Para e permanece parado. Outros processos podem detectar esse estado.

Falha do processo

Falha por Parada (*Crash-Failure*)
Omissão (*Omission*)
Recuperação (*Recovery*)
Violação (*Eavesdropping*)
Arbitrária (*Byzantine*)

Omite o envio ou recebimento de mensagens.

Falha do processo

Falha por Parada (*Crash-Failure*) Omissão (*Omission*)

Recuperação (Recovery)

Violação (*Eavesdropping*) Arbitrária (*Byzantine*) Para por um tempo mas volta a funcionar. Pode armazenar informações (log)

Falha do processo

Falha por Parada (*Crash-Failure*)
Omissão (*Omission*)
Recuperação (*Recovery*)
Violação (*Eavesdropping*)
Arbitrária (*Byzantine*)

As informações são observadas por terceiros (problema de confidencialidade).

Falha do processo

Falha por Parada (*Crash-Failure*)
Omissão (*Omission*)
Recuperação (*Recovery*)
Violação (*Eavesdropping*)
Arbitrária (*Byzantine*)

Qualquer tipo de comportamento errôneo ou malicioso (não confiável)

Falha do algoritmo

Fail-Stop

Fail-Noisy

Fail-Silent

Fail-Safe

Fail-Arbitrary

Do mais simples ao mais complexo

#### Falha do algoritmo

Fail-Stop

Fail-Noisy

Fail-Silent

Fail-Safe

Fail-Arbitrary

Se um processo falha será por parada. Os outros processos detectam essa falha de forma precisa.

Falha do algoritmo

Fail-Stop

Fail-Noisy

Fail-Silent

Fail-Safe

Fail-Arbitrary

Se um processo falha, os outros processos não conseguem detectar durante um tempo essa falha de forma precisa. Porém, depois de um tempo, sim.

Falha do algoritmo

Fail-Stop Fail-Noisy Fail-Silent Fail-Safe

Fail-Arbitrary

Qualquer tipo de comportamento errôneo ou malicioso (não confiável)

#### 2.3. Safety & Liveness

- Propriedades do algoritmo (ou sistema) distribuído a serem alcançadas.
- Nem sempre é possível obter as duas propriedades.

#### Safety property

Proíbe que "coisas ruins" aconteçam (bad things don't happen). Violação detectada em uma execução finita.

#### Exemplos

- O anel do Chord não será quebrado.
- Um recurso com exclusão mútua só será acessado por um processo por vez.
- No algoritmo de eleição, somente haverá um líder.
- No multicast com ordem total, se um processo envia m1 e depois m2, estas serão entregues nessa ordem em todos os outros processos.
- Na blockchain Hyperledger, todos enxergam a mesma ordem da cadeia de blocos.

#### Liveness property

Eventualmente "coisas boas" acontecerão (good things do happen) Violação não pode ser detectada em uma execução finita.

#### Exemplos

- Eventualmente os fingers do Chord serão restabelecidos.
- Na exclusão mútua, o processo acessará o recurso.
- No algoritmo de eleição, eventualmente será escolhido um líder.
- No multicast com ordem total, todos os processos em algum momento obterão as mensagens e farão a entrega (delivery) à aplicação.
- Na blockchain Bitcoin, eventualmente a cadeia de blocos convergirá para todos

#### 2.4. Interfaces de um componente (software que executa um serviço)

- Solicita: método que permite solicitar um pedido ao componente
- Indicação: método que permite receber uma informação do componente

E.g. Interface para um componente que realiza a escolha de um lider

- Solicita: <Eleição | *Pi*>
- Indicação: <Líder | P>

# Agenda

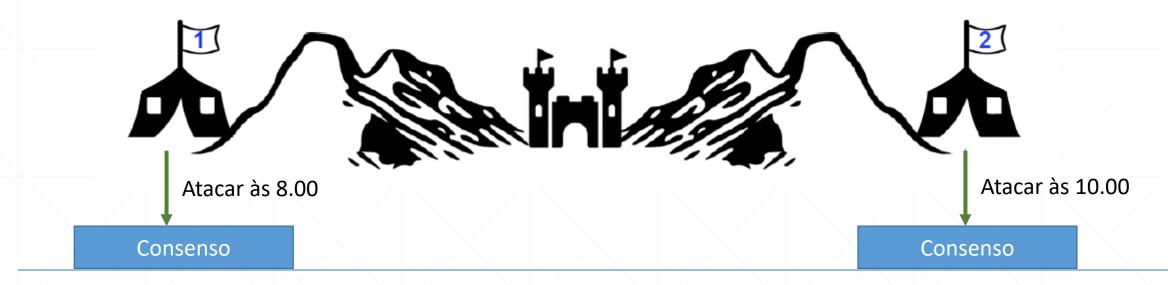
- 1. Contexto do Consenso
- Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assíncrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
  - 3.4. Consenso no modelo parcialmente-síncrono
- 4. Conclusão

Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

Em outras palavras, cada processo pode propor um valor diferente, porém todos devem concordar com somente um desses valores propostos.

Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

No caso dos generais



Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

No caso dos generais

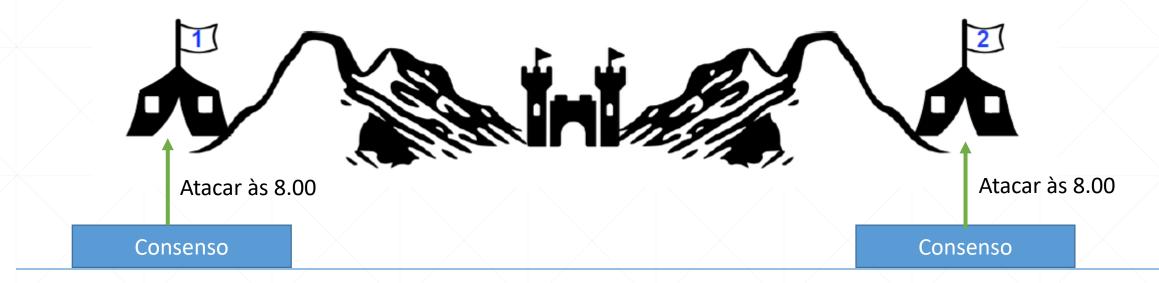


Consenso

Consenso

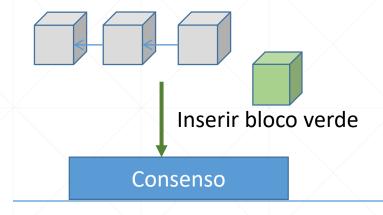
Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

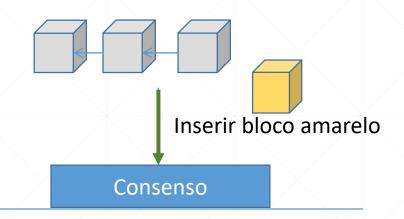
No caso dos generais



Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

No caso da blockchain





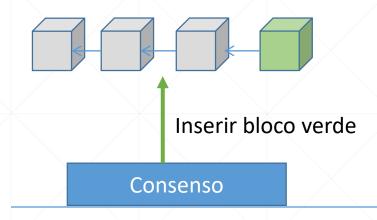
Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

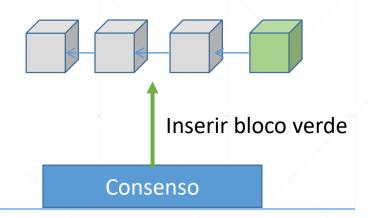
No caso da blockchain



Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

No caso da blockchain





Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

No caso da eleição de um líder



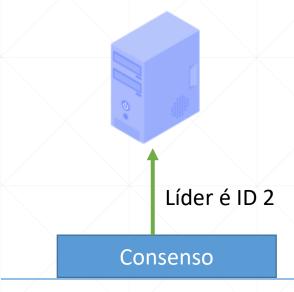
Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

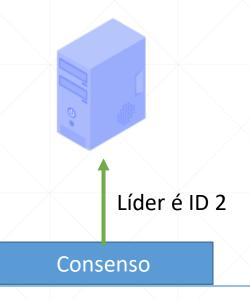
No caso da eleição de um líder



Nos sistemas distribuídos, consenso é o mecanismo que permite a um grupo de processos concordarem com um valor.

No caso da eleição de um líder





# Agenda

- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assincrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
  - 3.4. Consenso no modelo parcialmente-síncrono
- 4. Conclusão

# 3.1. Especificação

• Para especificar o consenso devemos considerar:

- Interfaces do componente
- Modelo
- Propriedades de corretude

• Implementação e desempenho

O que deve realizar o serviço

Como deve ser realizado

Veremos o consenso **determinístico**: dada uma mesma entrada, o consenso deverá sempre produzir o mesmo resultado

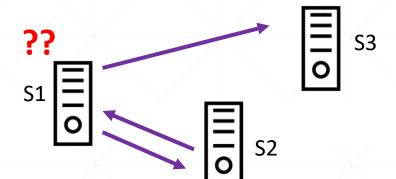
# Agenda

- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assíncrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
  - 3.4. Consenso no modelo parcialmente-síncrono
- 4. Conclusão

- Interfaces do componente (instalado em cada processo):
  - Solicita: <Propose | v>
  - Indicação: <Decide | v>
- Modelo
  - Sistema Assíncrono
  - Falha do Processo: falha por parada (crash-failure)

- Interfaces do componente (instalado em cada processo):
  - Solicita: <Propose | v>
  - Indicação: <Decide | v>
- Modelo
  - Sistema Assíncrono
  - Falha do Processo: falha por parada (crash-failure) Caso mais simples!

- Interfaces do componente (instalado em cada processo):
  - Solicita: <Propose | v>
  - Indicação: <Decide | v>
- Modelo
  - Sistema Assíncrono
  - Falha do Processo: falha por parada (crash-failure) ——— Caso mais simples!



- Interfaces do componente (instalado em cada processo):
  - Solicita: <Propose | v>
  - Indicação: <Decide | v>
- Modelo
  - Sistema Assíncrono
  - Falha do Processo: falha por parada (crash-failure) ——— Caso mais simples!
- Conhecido como resultado FLP, foi provado que não há solução determinística garantida caso um nó falhe [FLP85].

# Agenda

- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assincrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
  - 3.4. Consenso no modelo parcialmente-síncrono
- 4. Conclusão

# 3.3. Consenso no Modelo Síncrono (Regular)

• Interfaces do componente (instalado em cada processo):

Solicita: <Propose | v>

Indicação: <Decide | v>

# 3.3. Consenso no Modelo Síncrono (Regular)

• Interfaces do componente (instalado em cada processo):

- Solicita: <Propose | v>
- Indicação: <Decide | v>
- Modelo:
  - Sistema síncrono
  - Falha do Processo: falha por parada (crash-failure)
  - Falha do Algoritmo: fail-stop



Casos mais simples!

- Propriedades de Corretude do consenso
  - Validade: somente valores propostos podem ser decididos
  - Término: cada processo correto eventualmente decidirá
  - Integridade: cada processo decide somente uma vez
  - Acordo: todos os processos corretos decidirão pelo mesmo valor
    - Nada se assume para os processos que falham.

- Implementação (Visão Geral)
  - Supondo N processos (sendo Pi o processo com identificador i)
  - Seja proposal a variável que armazena o valor proposto
  - Seja *lastProp* o valor do identificador de um processo

```
Para cada rodada (round) i = 1 a N
Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V
Faz o broadcast de V para todos os processos
Outros processos
Adotam o valor V em proposal
Armazenam o líder da rodada em lastProp
Verificam se o líder falhou (passa para próxima rodada)
```

```
propose(a)
     proposal:=a
     lastprop:=0
     propose(b)
     proposal:=b
     lastprop:=0
     propose(c)
p_3
    proposal:=c
     lastprop:=0
```

Para cada rodada (round) i = 1 a N

Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V

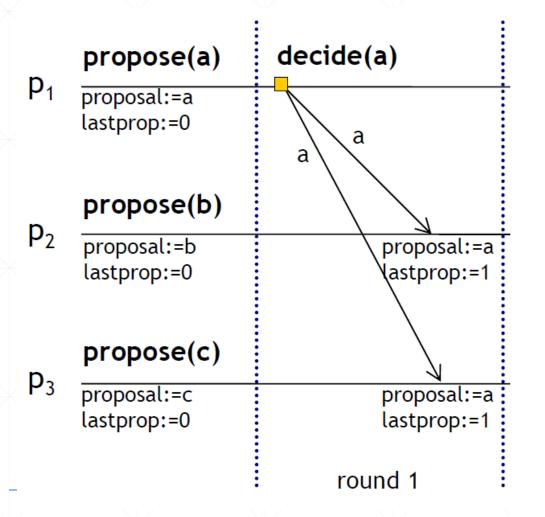
Faz o broadcast de V para todos os processos

Outros processos

Adotam o valor V em proposal

Armazenam o líder da rodada em lastProp

Verificam se o líder falhou, passa próxima rodada



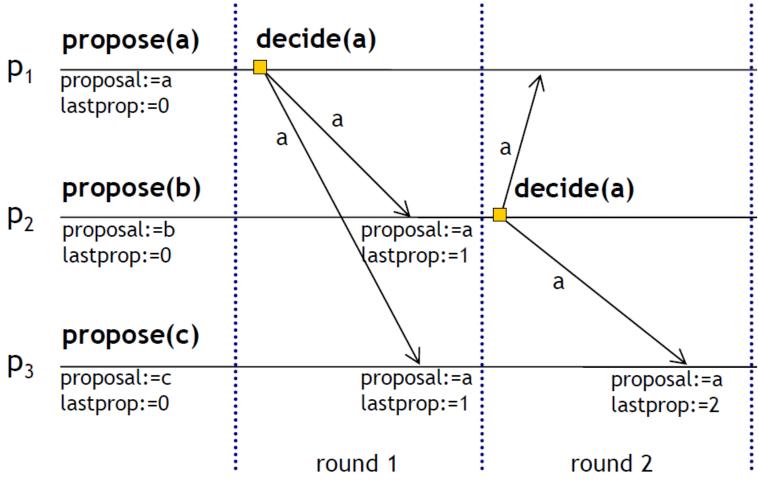
Para cada rodada (round) i = 1 a N

Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V

Faz o *broadcast* de V para todos os processos Outros processos

> Adotam o valor V em *proposal* Armazenam o líder da rodada em *lastProp* Verificam se o líder falhou, passa próxima rodada



Para cada rodada (round) i = 1 a N

Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V

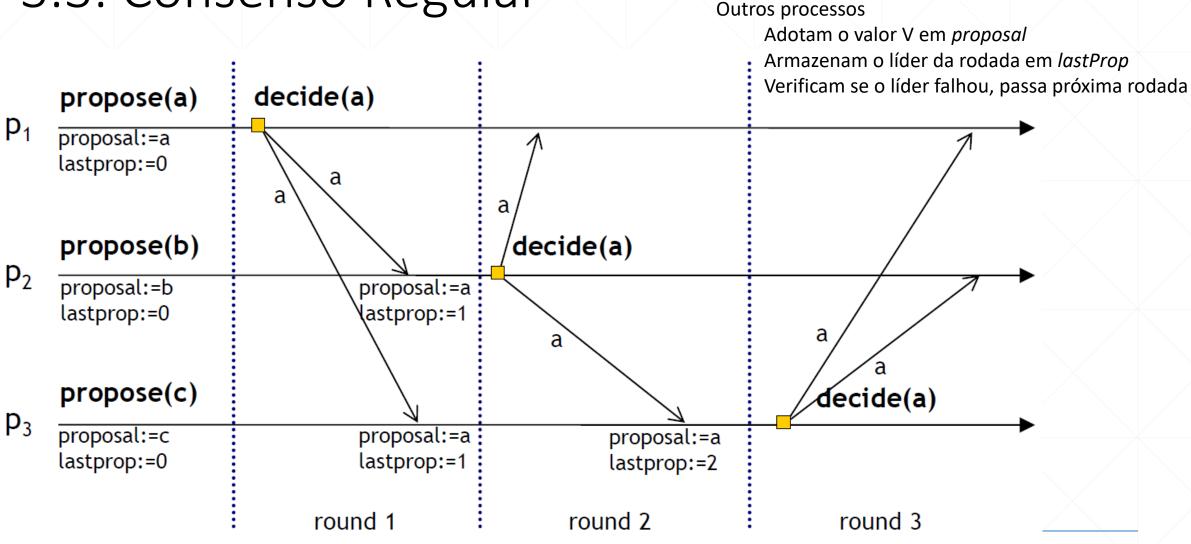
Faz o *broadcast* de V para todos os processos

**Outros processos** 

Adotam o valor V em *proposal* 

Armazenam o líder da rodada em *lastProp* 

Verificam se o líder falhou, passa próxima rodada

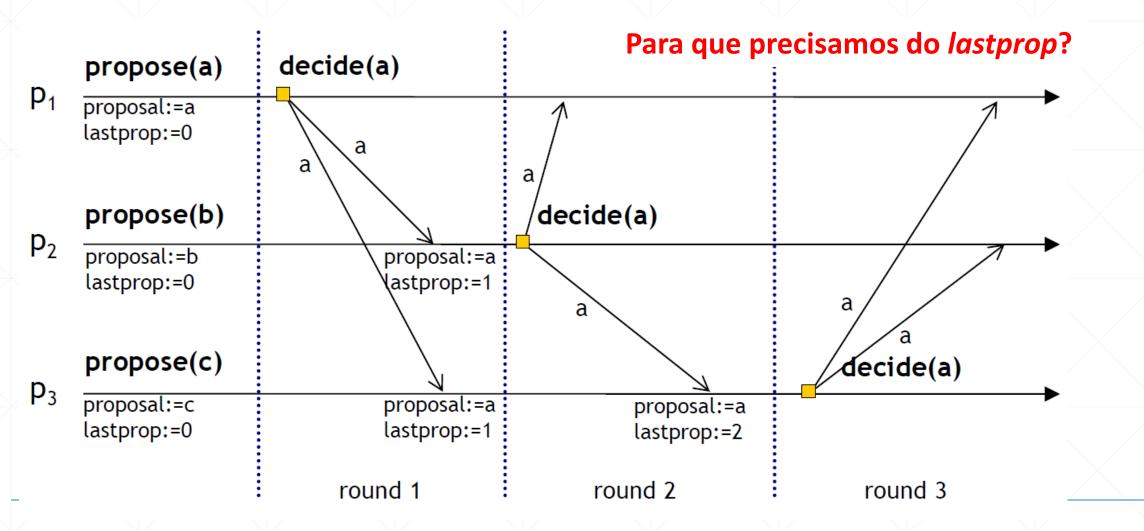


Para cada rodada (round) i = 1 a N

Decide por um valor V

Processo com identificador i é o líder da rodada

Faz o *broadcast* de V para todos os processos



#### propose(a)

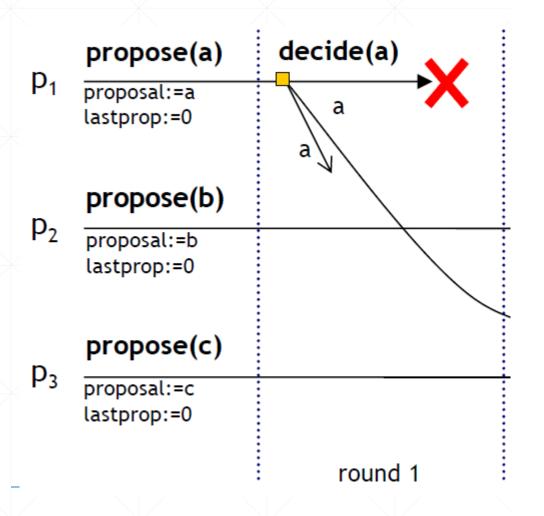
P<sub>1</sub> proposal:=a lastprop:=0

#### propose(b)

P<sub>2</sub> proposal:=b lastprop:=0

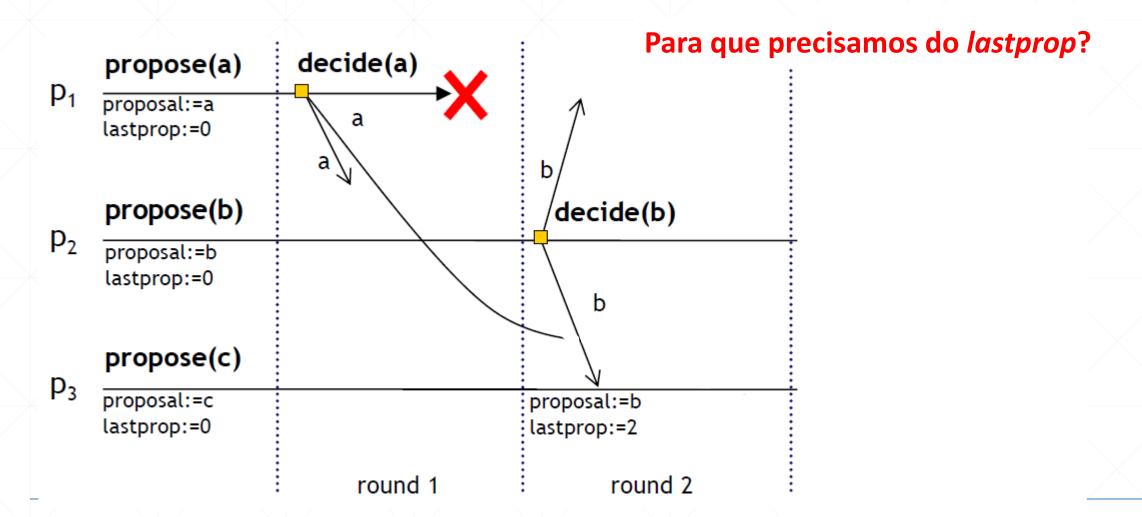
#### propose(c)

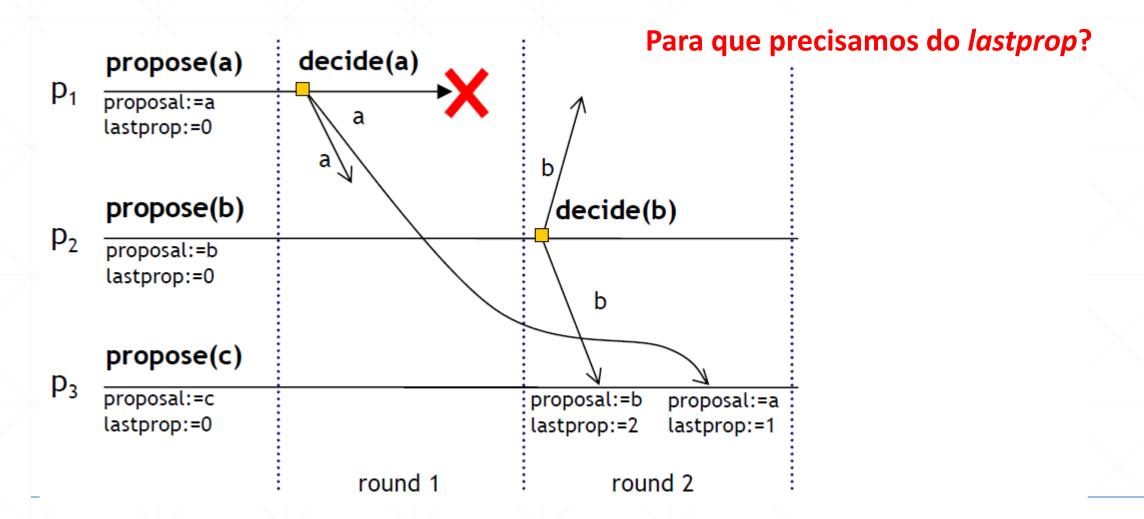
P<sub>3</sub> proposal:=c lastprop:=0 Para que precisamos do *lastprop*?

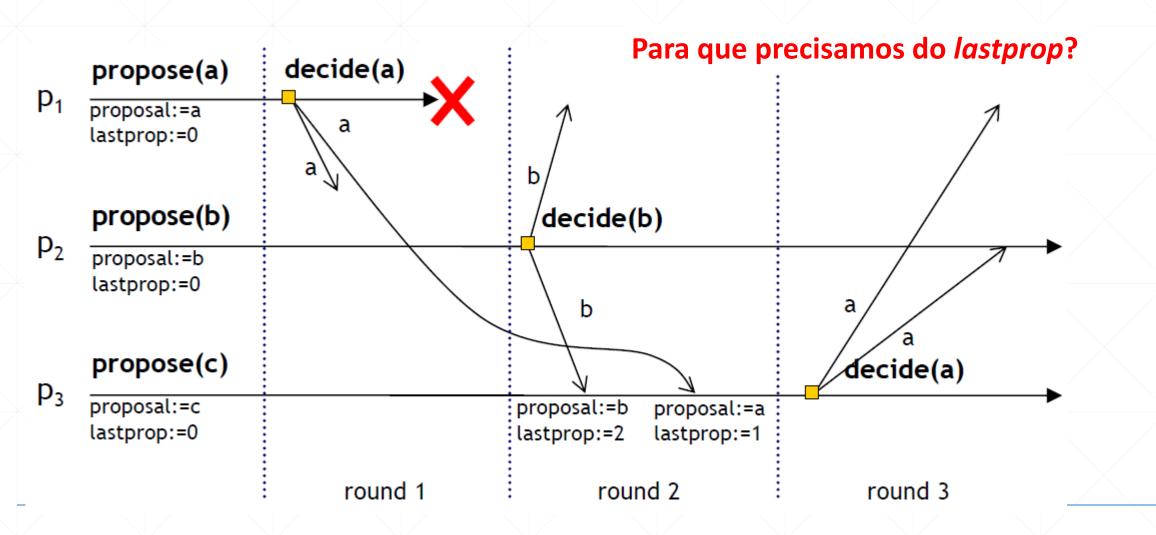


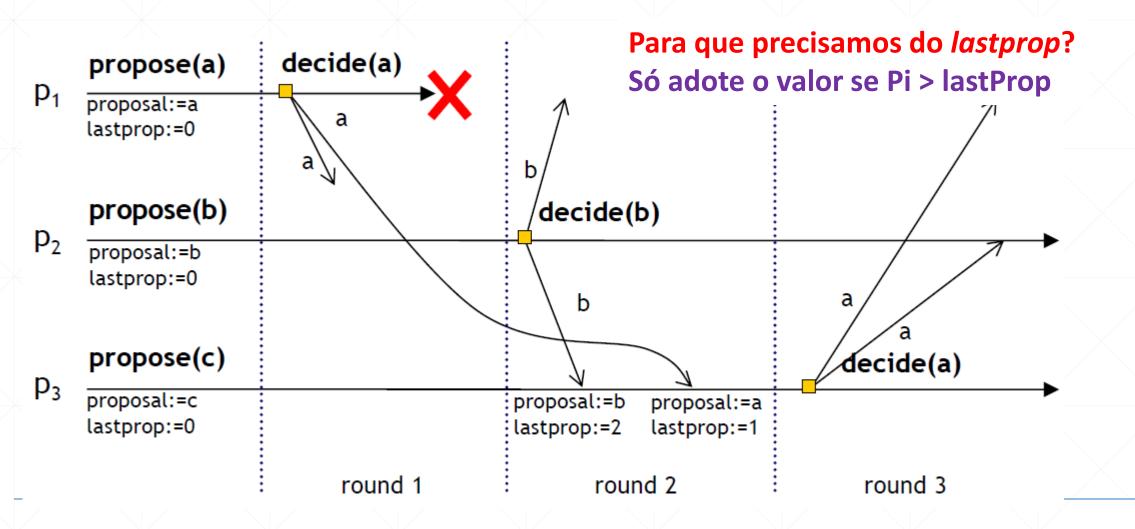
Para que precisamos do *lastprop*?

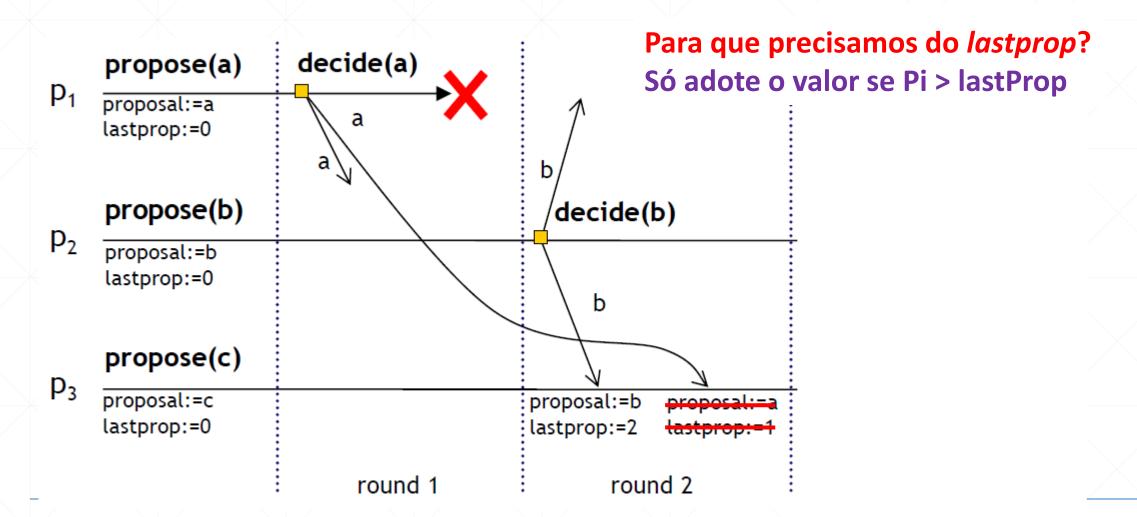
acordo: todos os processos corretos decidirão pelo mesmo valor

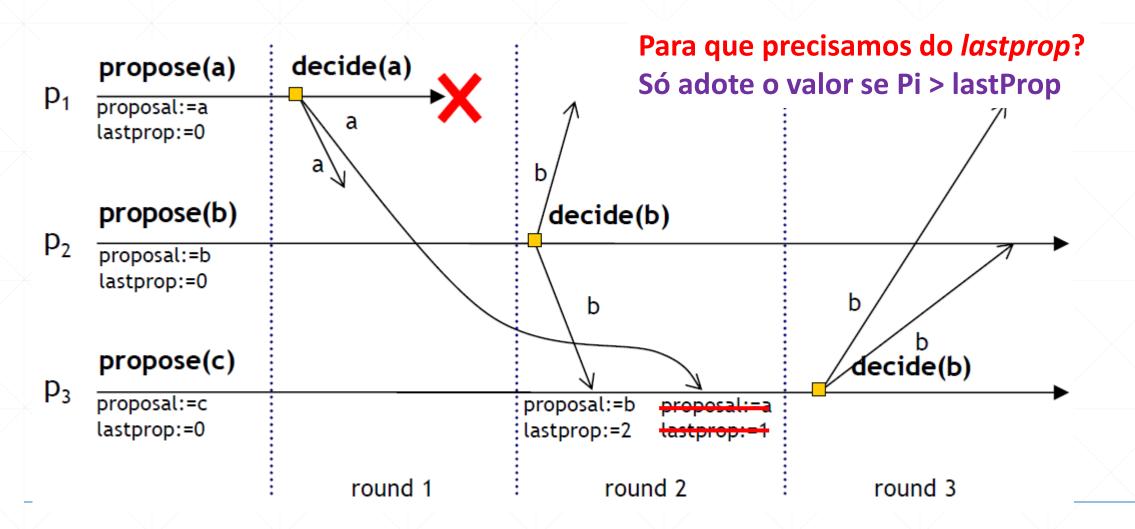












Atualizando a implementação

Para cada rodada i = 1 a N

Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V

Faz o *broadcast* de V para todos os processos

**Outros processos** 

Adotam o valor V em proposal

Armazenam o líder da rodada em lastProp

Verificam se o líder falhou (passa para a próxima rodada)

Atualizando a implementação

```
Para cada rodada i = 1 a N

Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V

Faz o broadcast de V para todos os processos

Outros processos
```

Pi > lastProp

Adotam o valor V em *proposal*Armazenam o líder da rodada em *lastProp* 

Verificam se o líder falhou (passa para a próxima rodada)

Corretude da Implementação (Validade, Término, Integridade, Acordo)

```
Para cada rodada i = 1 a N

Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V

Faz o broadcast de V para todos os processos

Outros processos

Pi > lastProp

Adotam o valor V em proposal

Armazenam o líder da rodada em lastProp

Verificam se o líder falhou (passa para a próxima rodada)
```

Corretude da Implementação

```
Para cada rodada i = 1 a N

Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V

Faz o broadcast de V para todos os processos

Outros processos

Outros processos

Adotam o valor V em proposal

Armazenam o líder da rodada em lastProp

Verificam se o líder falhou (passa para a próxima rodada)
```

Corretude da Implementação

Para cada rodada i = 1 a N

Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V

Faz o broadcast de V para todos os processos

Outros processos

Pi > lastProp

Adotam o valor V em proposal

Armazenam o líder da rodada em lastProp

Verificam se o líder falhou (passa para a próxima rodada)

... se o líder falha, a verificação fail-stop permite a progressão

Corretude da Implementação

Para cada rodada i = 1 a N

Processo com identificador i é o líder da rodada

Decide por um valor V

Faz o broadcast de V para todos os processos

Outros processos

Outros processos

Adotam o valor V em proposal

Armazenam o líder da rodada em lastProp

Verificam se o líder falhou (passa para a próxima rodada)

• Corretude da Implementação

Acordo: Seja i o leader correto com o mínimo id. Para cada rodada i = 1 a N Processo com identificador i é o líder da rodada ... que decide um valor V Decide por um valor V Faz o *broadcast* de V para todos os processos todos os processos k > i também decidem Outros processos V, pois i é correto e porque para passar à Adotam o valor V em *proposal* rodada i+1 o processo i+1 recebeu V pelo Pi > lastProp Armazenam o líder da rodada em lastProp broadcast (sem sobreescrita). Verificam se o líder falhou (passa para a próxima rodada)

• Desempenho da implementação

Quantidade de Mensagens:

N rodadas, com N mensagens transferidas por rodada O(N<sup>2</sup>).

broadcast

Tolerância a falhas:

Até N-1

# Agenda

- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assincrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
  - 3.4. Consenso no modelo parcialmente-síncrono
- 4. Conclusão

### 3.4. Consenso no Modelo Parcialmente Síncrono

- Interfaces do componente (instalado em cada processo):
  - Prepare Promise
  - Accept Learn

#### Modelo:

- Sistema parcialmente síncrono
- Falha do Processo: crash/omission/recovery failure
- Falha do Algoritmo: fail-noisy

#### Propriedades:

- Sim garante safety: todos escolhem o mesmo valor
- Não garante liveness: pode ficar indefinidamente tentando chegar ao consenso

### 3.4. Consenso Paxos

- Paxos [Paxos01] é utilizado como base de diversas tecnologias, como:
  - Zookeeper 

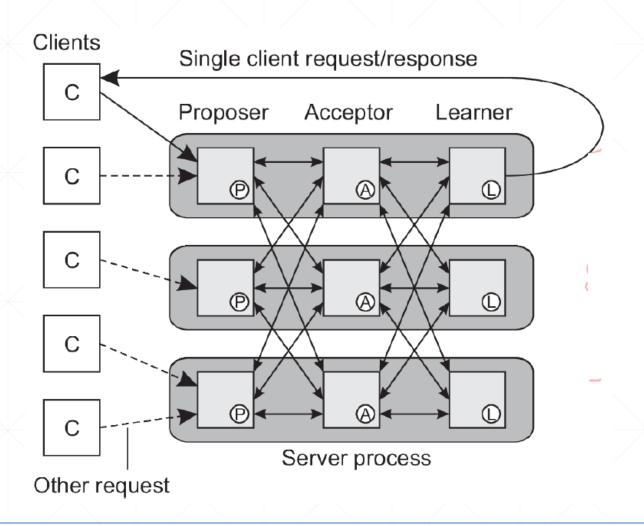
    Kakfa, Hadoop/Spark, Solr e Facebook, Twitter, Yahoo
    <a href="https://zookeeper.apache.org/doc/current/zookeeperUseCases.html">https://zookeeper.apache.org/doc/current/zookeeperUseCases.html</a>
  - Raft → Blockchain Hyperledger, Kubernetes
  - Chubby → Google
- Uso de quórum (especificamente da maioria), pois não é possível esperar pela resposta de todos os processos em um sistema parcialmente síncrono.
- Uso de duas fases, uma para a preparação e outra para a aceitação

### 3.4. Consenso Paxos

Organização dos processos:

Se a maioria dos acceptors aceitam uma proposta *v*, então *v* deve ser escolhida

Os learners decidem ("decide") a proposta escolhida *v* 



### 3.4. Consenso Paxos

Paxos usa o conceito de round (ballot)

Se uma proposta com o round *n* (denominado proposal number) e valor *v* foi decidido ('decide') então qualquer round maior a *n* terá valor *v*.

Isso garante o consenso!

### 3.4. Consenso Paxos: algoritmo

#### Proposer

- 1. Obter um número único (proposal number) n.
- 2. Envie prepare(n) para todos os acceptors

Quando recebidas respostas da maioria:
 Escolha o valor v do maior proposal number
 Envie accept(n,v) para todos os acceptors.

6. Quando recebidas respostas da maioria: se consegue maioria de acks decide(v) & envie para todos os learners else Acceptor

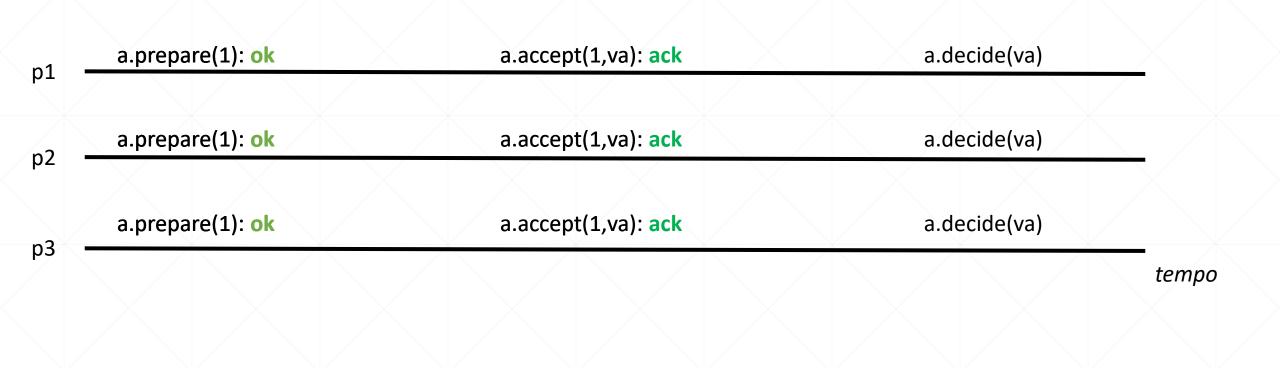
- 3. Quando receber prepare(n): Ignore propostas menores a n return ok n<sub>accepted</sub> v<sub>accepted</sub> inicialmente L e atualizados no passo 5. accept
- 5. Quando recebido accept(n,v):
  se não respondeu um prepare m > n

n<sub>accepted</sub> = n; v<sub>accepted</sub> = v; return ack

else return abort

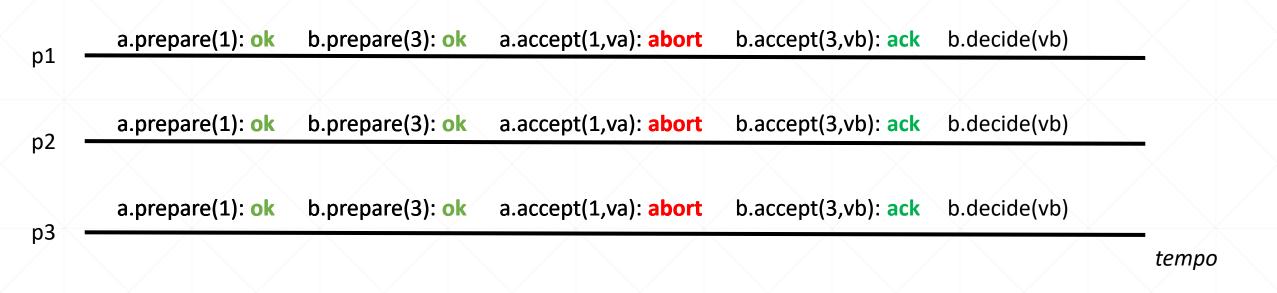
#### 3.4. Consenso Paxos: caso normal

a: Proposer



86

### 3.4. Consenso Paxos: caso normal com segundo aceito



a, b: *Proposers* 

87

#### 3.4. Consenso Paxos: caso de ciclo infinito

```
a.prepare(1): ok
                           b.prepare(3): ok
                                               a.accept(1,va): abort
                                                                      a.prepare(4): ok
                                                                                          b.accept(3,vb): abort
p1
                                               a.accept(1,va): abort
        a.prepare(1): ok
                           b.prepare(3): ok
                                                                      a.prepare(4): ok
                                                                                          b.accept(3,vb): abort
p2
        a.prepare(1): ok
                           b.prepare(3): ok
                                               a.accept(1,va): abort
                                                                      a.prepare(4): ok
                                                                                          b.accept(3,vb): abort
р3
                                                                                                                 tempo
```

88

### 3.4. Consenso Paxos: caso de falha do primeiro proposer

Timeout e volta ao caso normal

p1 -	a.prepare(1): ok	TIMEOUT(a)	b.prepare(3): ok	b.accept(3,vb): ack	b.decide(vb)	
p2 -	a.prepare(1): ok	TIMEOUT(a)	b.prepare(3): ok	b.accept(3,vb): ack	b.decide(vb)	
n3 -	a.prepare(1): ok	TIMEOUT(a)	b.prepare(3): ok	b.accept(3,vb): ack	b.decide(vb)	
p3 •						temp

# Agenda

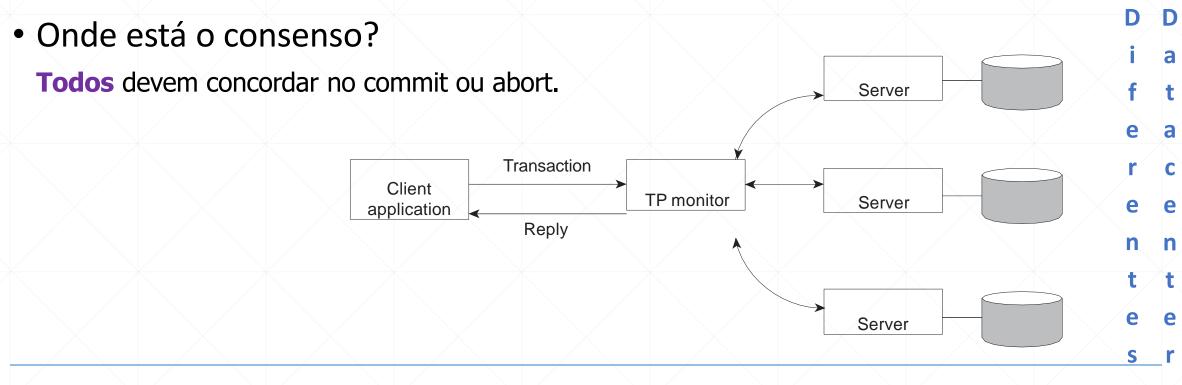
- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assincrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
- \* Consenso em Transações Distribuídas
- 4. Conclusão

### Lembrando do Capítulo 1



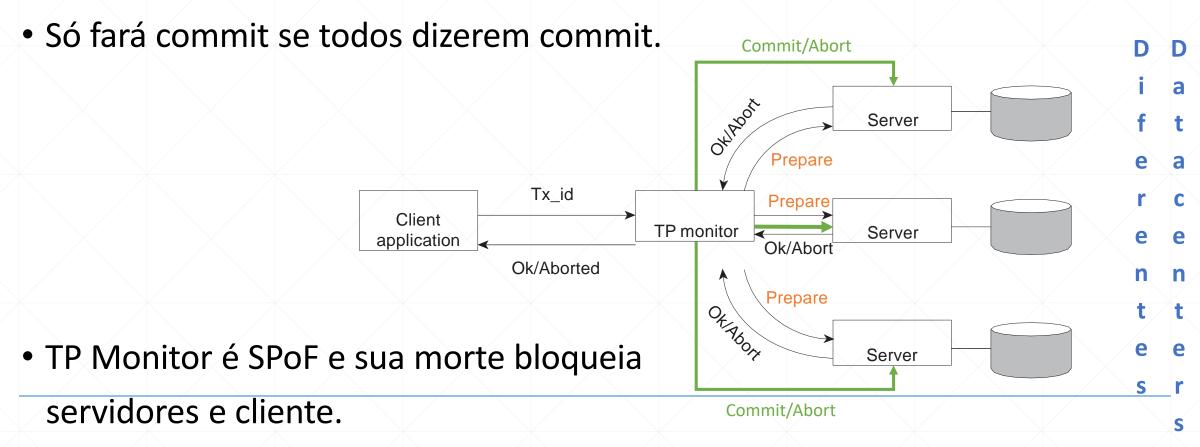


- Monitor de Processamento de Transações
  - Um TP Monitor é responsável por coordenar a execução de uma transação.
    - Iniciar/quebrar em subtrasações/finalizar



#### Consenso 2PC

- Protocolo Two Phase Commit (2PC) para transações distribuídas
- Coordenador (TP Monitor) realiza duas fases: prepare commit/abort.
- Basta 1 server dizer abort que todos devem abortar.



# Agenda

- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assincrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
- \* Teorema CAP
- 4. Conclusão

### Teorema CAP

 No ano 2000 Eric Brewer mostrou que, em sistemas distribuídos que replicam dados, é possível ter duas das três propriedades citadas abaixo [Tanenbaum17]:

Consistency (consistência): os dados replicados aparecem como se houvesse somente uma única cópia.

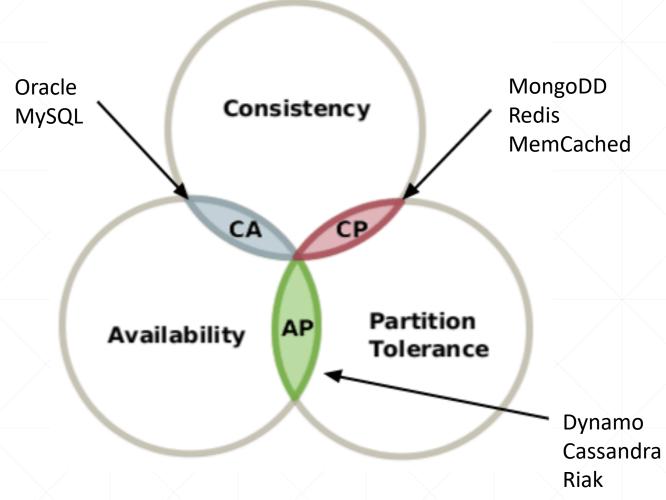
Availability (disponibilidade): todas as atualizações são eventualmente executadas.

Partitioning network (particionamento da rede): tolerante a particionamento em grupos de processos, dado a falhas da rede.

### Teorema CAP

- Dado o cenário mais normal na Internet, onde há particionamento, segundo o CAP você precisa escolher entre consistência e disponibilidade:
- 1. Exemplo de um banco (transações financeiras), o que você escolheria?
- 2. Exemplo de uma reserva de passagens aéreas, o que você escolheria?
- 3. No caso do Dynamo, o que foi escolhido?
- 4. No caso do Paxos, o que foi escolhido?
- 5. No caso da Blockchain proof of work, o que foi escolhido? (Capítulo Blockchain)

### Teorema CAP

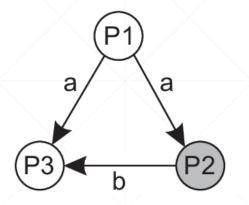


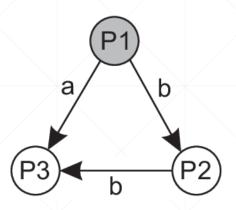
# Agenda

- 1. Contexto do Consenso
- 2. Revisão e novos Conceitos
- 3. Consenso
  - 3.1. Especificação
  - 3.2. Consenso no modelo assincrono
  - 3.3. Consenso no modelo síncrono
- \* Comportamento Bizantino
- 4. Conclusão

### Comportamento Bizantino

- Um processo com falha bizantina é aquele que apresenta um comportamento errôneo ou malicioso.
  - Encaminha mensagens corruptas.
  - Envia diferentes informações a diferentes processos.
- Seria possível obter o consenso sob falhas bizantinas usando Paxos?
  - Olhemos do ponto de vista de três proposers.





#### Conceitos adquiridos

- Two generals' problem.
- Consenso e propriedades: Safety & Liveness.
- Modelos de sistema: Síncrono, Assíncrono, Parcialmente síncrono.
  - Global Stabilization Time GST
- Modelos baseado na falha: Crash, Omission, Recovery, Byzantine.
- FLP: impossibilidade do consenso no modelo assíncrono
- Paxos: possibilidade do consenso no modelo parcialmente síncrono e síncrono
- 2PC Two Phase Commit
- Teorema CAP Consistency, Availability, network Partitioning.

### Referências

[FLP85] M. Fischer, N. Lynch, and M. Paterson. Impossibility of distributed consensus with one faulty process. *J. ACM* 32, 2, 374-382. 1985.

[Coulouris11] G. Coulouris, J. Dollimore, T. Kindberg, and G. Blair. *Distributed Systems: Concepts and Design* (5th ed.). Addison-Wesley Publishing Company, USA. 2011.

[Tanenbaum17] A. Tanenbaum and M. Steen. *Distributed Systems: Principles and Paradigms (3rd Edition)*. Person Education, Inc. 2017.

[Paxos01] L. Lamport. Paxos Made Simples. *ACM SIGACT News (Distributed Computing Column)*. Microsoft. 2001.