

IF3230

Sistem Paralel dan Terdistribusi

Model Sistem

Achmad Imam Kistijantoro (imam@staff.stei.itb.ac.id)

Robithoh Annur (robithoh@staff.stei.itb.ac.id)

Andreas Bara Timur (bara@staff.stei.itb.ac.id)

Maret 2023

Informatika – STEI – ITB

Model Sistem Terdistribusi

- ▶ Model system: asumsi yang kita gunakan terhadap bagaimana perilaku node dan jaringan
- ▶ Sistem terdistribusi dapat dilihat sebagai sistem komputer secara umum
 - ▶ Storage: penyimpanan data
 - ▶ Komputasi: proses
- ▶ Lokasi storage dan komputasi dapat terpisah

Model Sistem

- ▶ **Program pada sistem terdistribusi**
 - ▶ Berjalan konkuren pada node yang terdistribusi
 - ▶ Terhubung melalui jaringan => non determinism dan loss
 - ▶ Tidak memiliki shared memory dan shared clock
- ▶ **Implikasi**
 - ▶ Setiap node berjalan konkuren
 - ▶ Knowledge bersifat lokal, informasi tentang node lain/global mungkin tidak up to date
 - ▶ Node dapat gagal dan recover independen terhadap node lainnya
 - ▶ Message dapat tertunda atau hilang
 - ▶ Clock tidak tersinkron dengan node lain

Model sistem

- ▶ Model sistem menggambarkan sekumpulan asumsi terhadap lingkungan terdistribusi dan fasilitas yang tersedia
- ▶ Mencakup
 - ▶ Apa kapabilitas sebuah node, dan bagaimana model kegagalannya
 - ▶ Apa kapabilitas jalur komunikasi dan bagaimana model kegagalannya
 - ▶ Sifat sistem keseluruhan, seperti model waktu dan order
- ▶ Robust system: menggunakan asumsi yang paling lemah. Algoritma yang ditulis untuk sistem ini akan tolerant terhadap berbagai kesalahan yang mungkin terjadi
- ▶ Namun menggunakan asumsi yang lebih kuat (strong) akan memudahkan implementasi

Model sistem: Node

- ▶ Pemodelan node: komputer, dengan kapabilitas komputasi dan storage
 - ▶ Dapat menjalankan program
 - ▶ Mampu menulis ke volatile memory (data hilang saat crash) dan stable state (tidak hilang saat crash)
 - ▶ Memiliki local clock (mungkin tidak akurat)
- ▶ Node menjalankan algoritma/program secara deterministik => komputasi lokal, state setelah komputasi dan message yang dikirim ditentukan berdasarkan pesan yang diterima dan state lokal saat pesan diterima

Model sistem: Node

- ▶ **Model kegagalan:**

- ▶ **Crash failure:** node hanya dapat gagal dengan crashing
- ▶ **Crash-recovery:** node hanya dapat gagal dengan crashing, yaitu node berhenti bekerja, dan dapat recover
- ▶ **Byzantine:** node dapat gagal dengan memberikan perilaku yang beragam

Model sistem: komunikasi

- ▶ Komunikasi menghubungkan antar node.
- ▶ Umumnya dimodelkan sebagai jalur yang menghubungkan antar 2 node duplex, FIFO order, dan message dapat hilang (unreliable network)
- ▶ Reliable network: message tidak hilang dan tidak pernah tertunda secara indefinite
- ▶ Network partition: terjadi jika ada kegagalan network, namun node tetap operasional



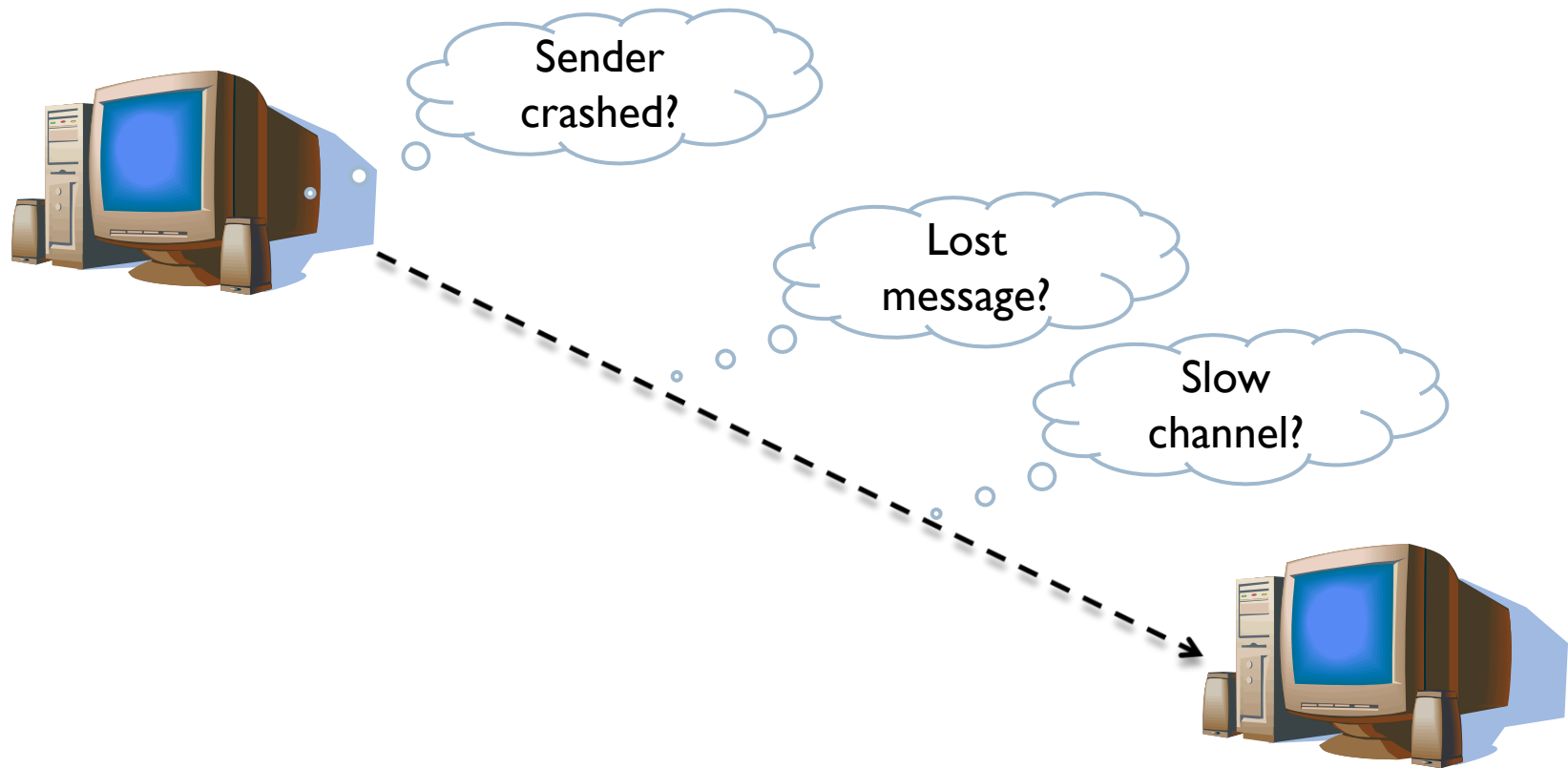
Model sistem: Timing & order

- ▶ **Synchronous system:**

- ▶ proses2 pada node berjalan sinkron, ada batas waktu maks pengiriman pesan antar node, setiap proses memiliki clock yang akurat

- ▶ **Asynchronous system:**

- ▶ Tidak ada asumsi timing. Proses berjalan pada rate yang independen, tidak ada batas waktu pengiriman pesan, clock local tidak akurat



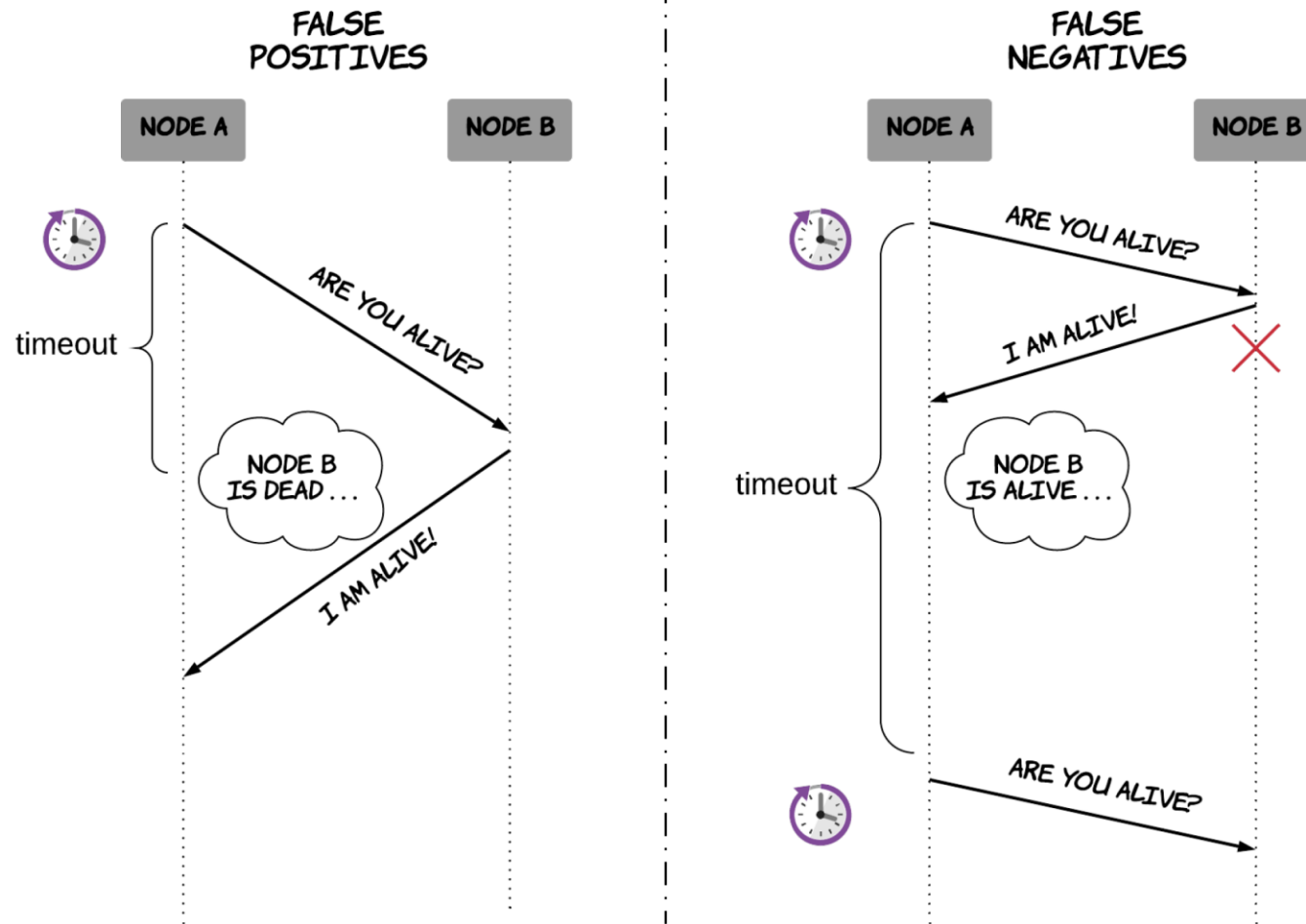


Figure 1.3: Trade-offs in failure detection

Model asynchronous

- ▶ Pada model asynchronous, timing ditentukan dengan menggunakan logical clock
- ▶ Setiap proses menyimpan nilai integer yang disebut logical clock I_p dengan nilai awal 0
- ▶ Setiap ada event pada proses p , nilai I_p ditambah
- ▶ Ketika proses mengirim pesan ke proses lain, pesan diberi timestamp sesuai dengan nilai I_p saat pesan dikirim
- ▶ Ketika proses menerima pesan dengan timestamp I_m dari proses lain, I_p dinaikkan dengan cara $I_p = \max(I_p, I_m) + 1$

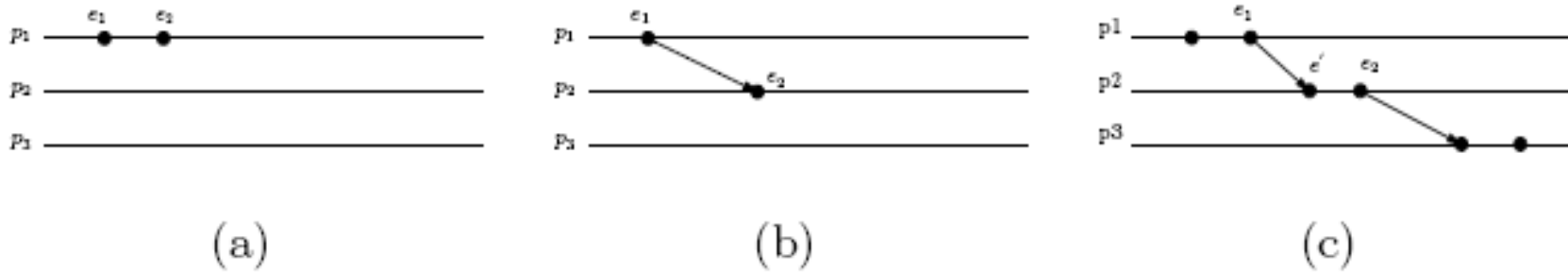


Fig. 2.4: The *happened-before* relation

- ▶ Logical clock menjamin relasi happened-before antar event yang berkaitan
- ▶ e_1 , e_2 terjadi pada proses yang sama dan e_1 terjadi sebelum e_2
- ▶ e_1 adalah event pengiriman pesan m , e_2 adalah event penerimaan pesan m : e_1 terjadi sebelum e_2
- ▶ Ada event e dimana $e_1 \rightarrow e$ and $e \rightarrow e_2$
- ▶ Jika $e_1 \rightarrow e_2$, maka $t(e_1) < t(e_2)$

Model synchronous

- ▶ proses2 pada node berjalan sinkron, ada batas waktu maks pengiriman pesan antar node, setiap proses memiliki clock yang akurat
- ▶ Implikasi
 - ▶ Dapat dilakukan pendeteksian kegagalan dengan waktu
 - ▶ Pengukuran delay transit
 - ▶ Koordinasi berdasarkan waktu
 - ▶ Worst case performance
 - ▶ Synchronized clock

Partial synchrony

- ▶ Umumnya, sistem terdistribusi terlihat memiliki perilaku sinkron
- ▶ Ada batas waktu delay maksimum yang dapat digunakan, yang berlaku *most of the time*
- ▶ Pada saat tertentu (e.g. saat ada masalah jaringan), baru menjadi asinkron
- ▶ Model yang mendeskripsikan perilaku ini disebut sebagai partial synchrony
- ▶ Partial synchrony mendefinisikan asumsi sinkron akan terwujud *eventually*, namun tidak diketahui

Correctness in Distributed Systems

- ▶ Correctness pada sebuah sistem dinyatakan sebagai properties: pernyataan yang menyatakan perilaku sistem.
- ▶ Properties dapat digolongkan menjadi 2 jenis:
 - ▶ Safety properties
 - ▶ Liveness properties

Properties of distributed systems

- ▶ **safety properties**

- ▶ properties that are never be violated by correct process
- ▶ if violated at time t , the properties are never be satisfied again after t
- ▶ something bad should never happen
- ▶ easy thing: do nothing

properties of distributed systems

- ▶ **liveness properties**

- ▶ properties that will be satisfied eventually
- ▶ for any time t , there is some hope that the property can be satisfied at some time $t' \geq t$.
- ▶ eventually, something good happens

- ▶ **challenge: to guarantee both liveness and safety**

Contoh: Consensus Problem

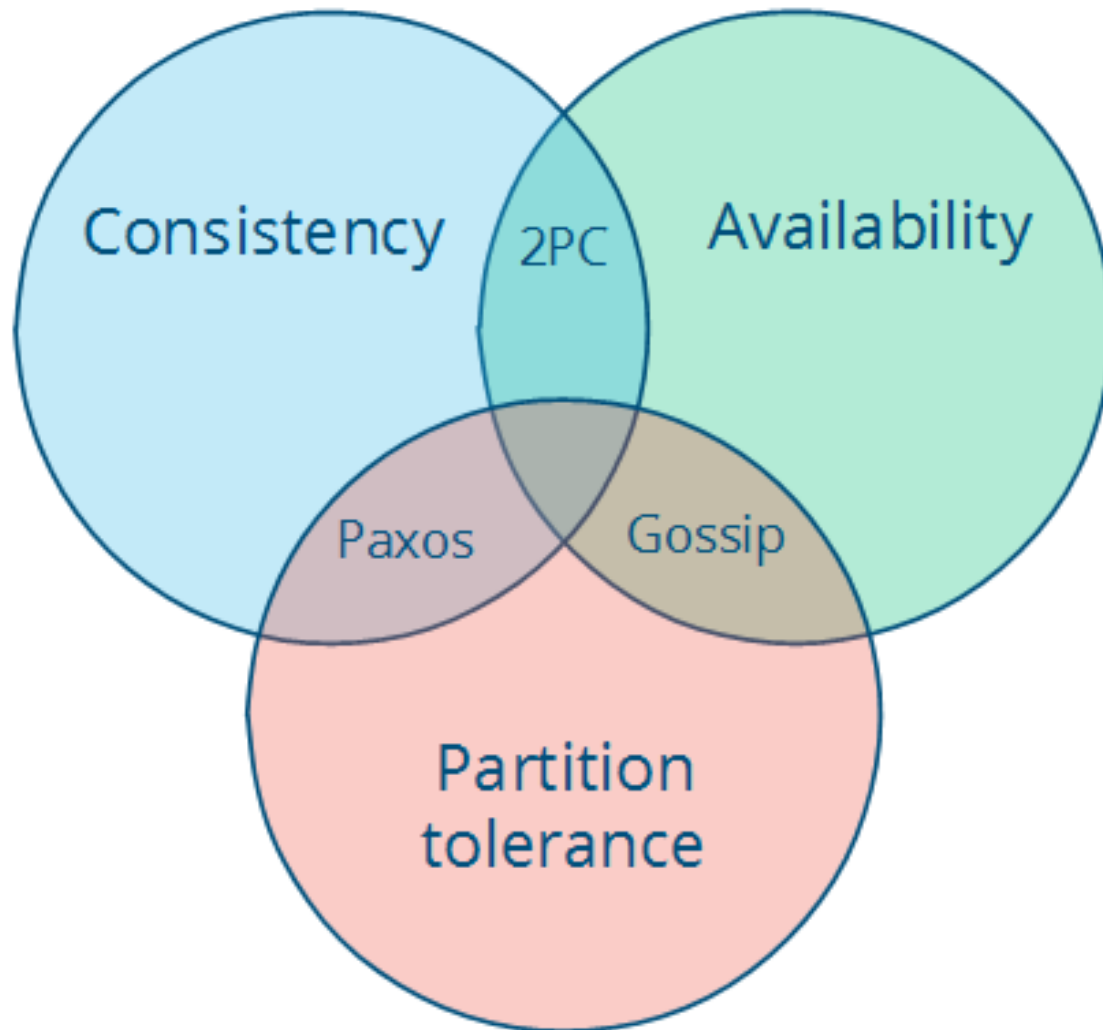
- ▶ Problem mengambil keputusan/keepakatan
 - ▶ **Agreement:** setiap proses yang benar/correct harus sepakat terhadap nilai/keputusan yang sama
 - ▶ **Integrity:** setiap proses yang benar/correct mengambil keputusan terhadap 1 nilai, dan nilai yang menjadi keputusan harus yang sebelumnya pernah diusulkan oleh sebuah proses
 - ▶ **Termination:** semua proses suatu saat akan mencapai keputusan/keepakatan
 - ▶ **Validity:** jika semua proses yang benar/correct mengajukan sebuah nilai V yang sama, maka semua proses yang benar/correct akan menepakati V

FLP Impossibility

- ▶ Fischer, Lynch & Paterson (1985) menyatakan bahwa tidak ada algoritma yang dapat selalu mencapai konsensus pada waktu yang tertentu pada sistem asynchronous
 - ▶ Asumsi: network reliable, nodes failed by crashing, asynchronous
- ▶ Algoritma untuk penyelesaian problem konsensus pada asynchronous system harus mengorbankan salah satu property: liveness atau safety

Teorema CAP

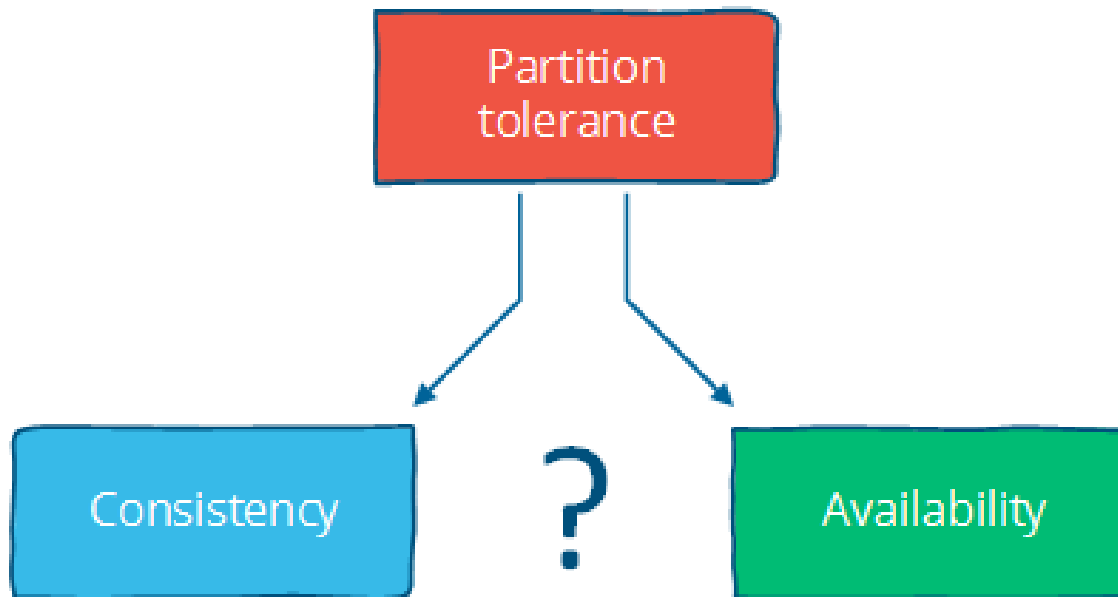
- ▶ Diajukan oleh Eric Brewer (Fox & Brewer, 1999).
- ▶ Desain sistem hanya dapat memiliki 2 dari 3 property:
 - ▶ Consistency: setiap node dapat melihat data yang sama pada saat yang sama. Setiap read request akan mengembalikan hasil dari write request yang terakhir dilakukan
 - ▶ Availability: kegagalan node tidak menghalangi node lain yang tidak gagal untuk tetap menyediakan layanan. Setiap request akan menghasilkan respons yang non error (*tidak harus hasil yang paling up to date*)
 - ▶ Partition tolerance: sistem tetap dapat beroperasi meskipun terdapat network partition



-
- ▶ Jenis sistem
 - ▶ CA (consistency + availability) contoh: two-phase commit
 - ▶ CP (consistency + partition tolerance), contoh: majority quorum protocols, paxos
 - ▶ AP (availability + partition tolerance), contoh: mekanisme yang menyediakan conflict resolution, e.g. Dynamo

Teorema CAP

- ▶ Pada WAN/Internet, partition tidak bisa dihindari



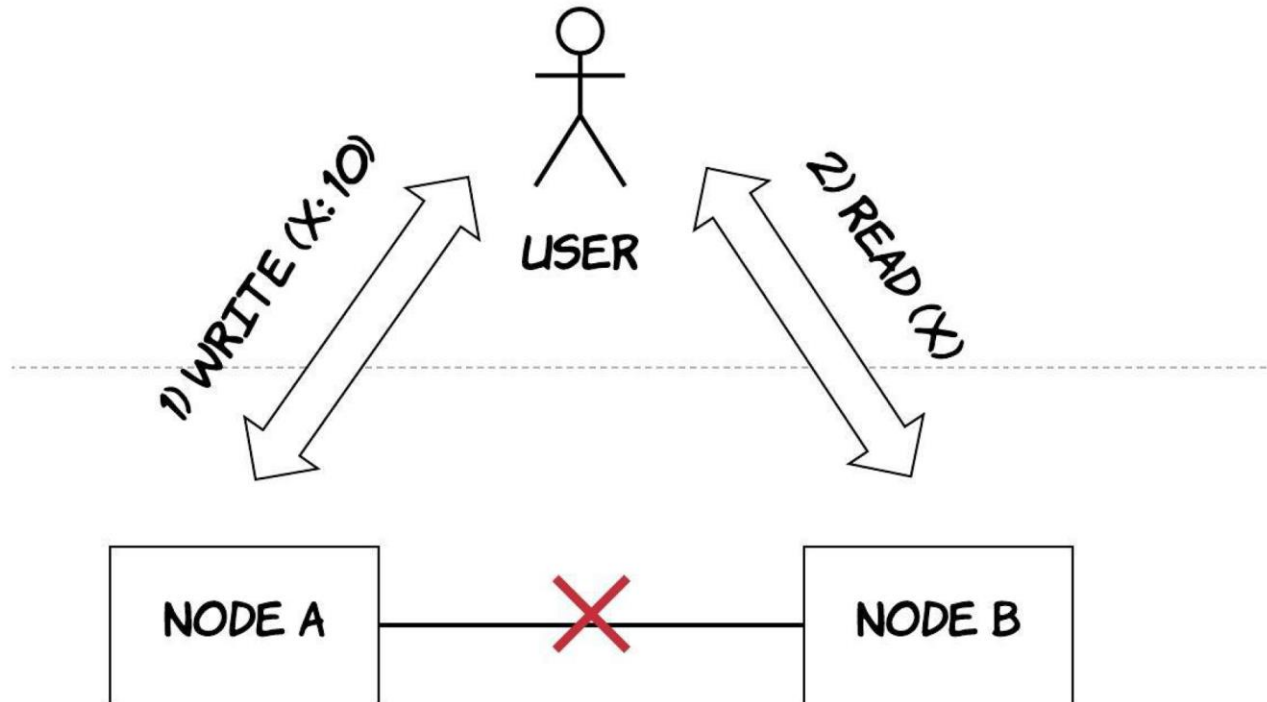


Figure 2.6: Handling a network partition in a distributed system

Teorema CAP

- ▶ Banyak desain sistem yang tidak mempertimbangkan network partition, misal pada distributed database systems
- ▶ Jika ada network partition, perlu memilih antara consistency dan availability
- ▶ Sistem dengan strong consistency, harus siap dengan non availability saat partition
- ▶ Sistem yang ingin available, harus siap dengan weaker consistency

Teorema CAP

- ▶ Strong consistency tradeoff dengan performance
 - ▶ Strong consistency memerlukan koordinasi antar node pada setiap operasi
- ▶ Consistency model:
 - ▶ kontrak antar programmer dengan sistem, jaminan apa yang diberikan oleh sistem, jika programmer mengikuti aturan tertentu, sehingga sistem menjadi predictable
- ▶ jika kita bisa jalan dengan weaker consistency model, latency bisa dikurangi pada kondisi normal, dan sistem bisa tetap available saat terjadi network partition

Consistency Model

- ▶ Mendefinisikan set of execution histories yang valid untuk sebuah consistency model tertentu
- ▶ History: koleksi operasi, beserta struktur konkurensinya (urutan eksekusi operasi, dan kemungkinan berjalan konkuren)
- ▶ Jika sebuah history yang memenuhi consistency model A berarti juga memenuhi consistency model B, maka A subset dari B, dan **A stronger than B**
- ▶ Contoh: *linearizable consistency is stronger than sequential consistency model*

Consistency model

▶ Strong consistency model

- ▶ Linearizable consistency: setiap operasi terlihat dieksekusi secara atomic dan *instantaneous*, dan sesuai dengan real-time ordering
- ▶ Sequential consistency: setiap operasi terlihat dieksekusi secara atomik, dengan order yang konsisten di semua client

▶ Weak consistency model

- ▶ Client-centric consistency model: konsistensi terkait dengan sesi client. Misal: client tidak pernah melihat data yang dia tulis hilang atau kembali ke versi lama
- ▶ Causal consistency: konsistensi hanya dijamin pada operasi yang berhubungan
- ▶ Eventual consistency: konsistensi akan terjadi eventually

Linearizable consistency vs sequential consistency

- ▶ Eksekusi yang di bawah tidak linearizable, tapi sequential
- ▶ Linearity mengharuskan eksekusi sinkron
- ▶ Pada sequential, order dapat ditentukan (tidak harus mengikuti urutan real event)

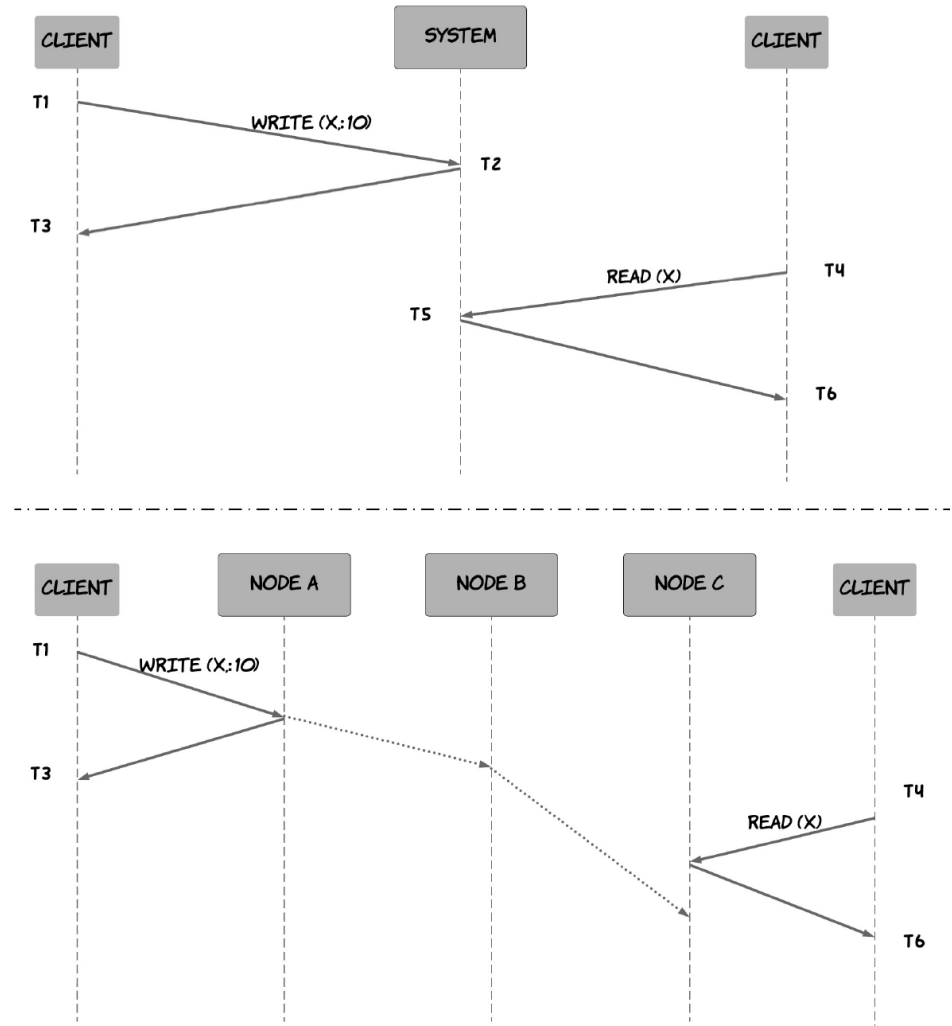
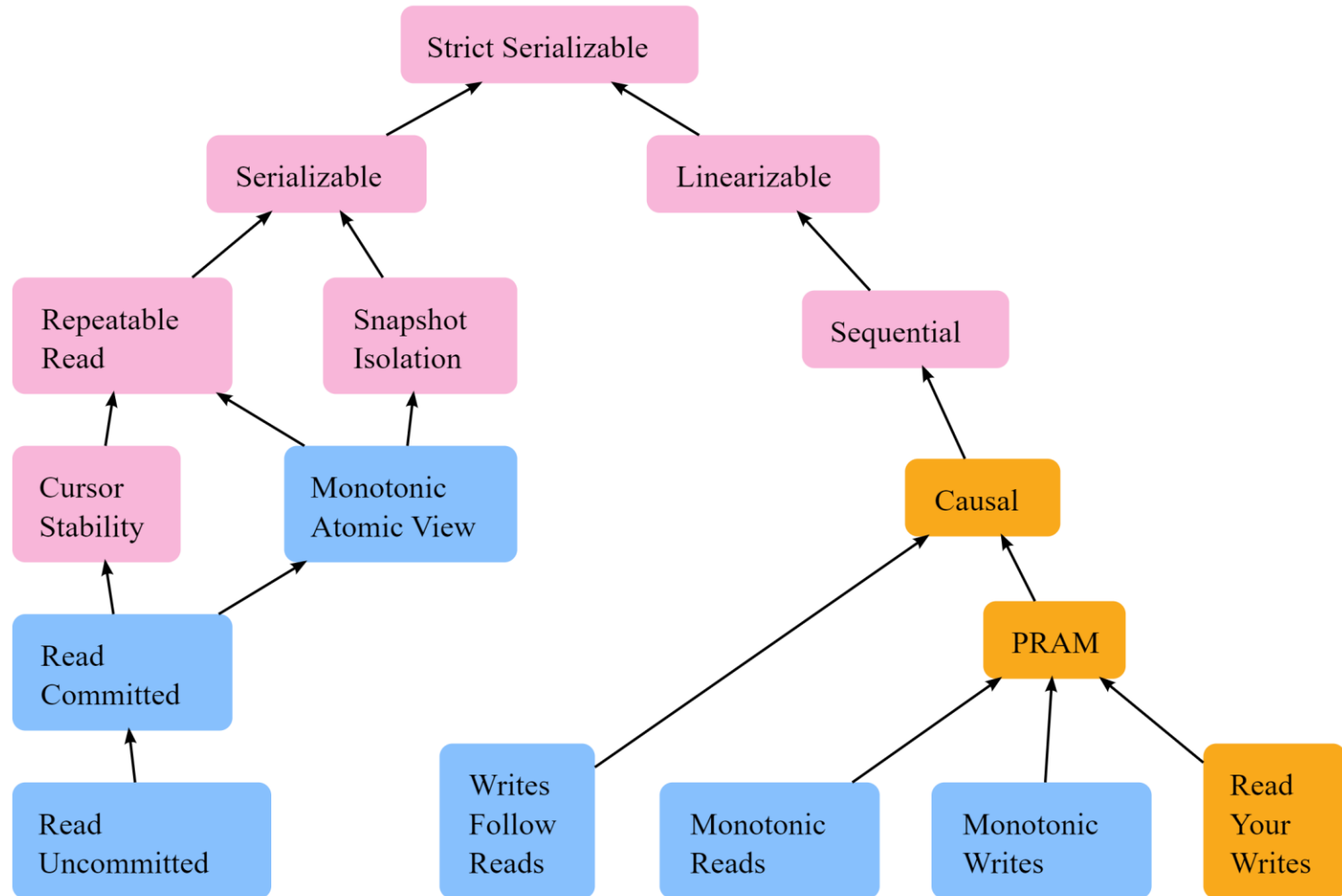


Figure 2.8: Why linearizability is not obvious in a distributed system

Consistency Model



Rekap CAP Model

- ▶ CAP: pilih 2 dari 3, bukan strict
- ▶ Consistency: spektrum dari strongest hingga weakest
- ▶ Availability: short latency vs long latency

Sumber

- ▶ Mikito Takada. Distributed Systems for fun and profits.
<http://book.mixu.net/distsys/index.html>
- ▶ R. Guerraoui and L. Rodrigues. Introduction to Reliable Distributed Programming. Springer-Verlag 2006
- ▶ Eric Brewer. CAP Twelve Years Later: How the "Rules" Have Changed. <http://www.infoq.com/articles/cap-twelve-years-later-how-the-rules-have-changed>
- ▶ Dimos Raptis. Distributed Systems for Practitioners. 2020.