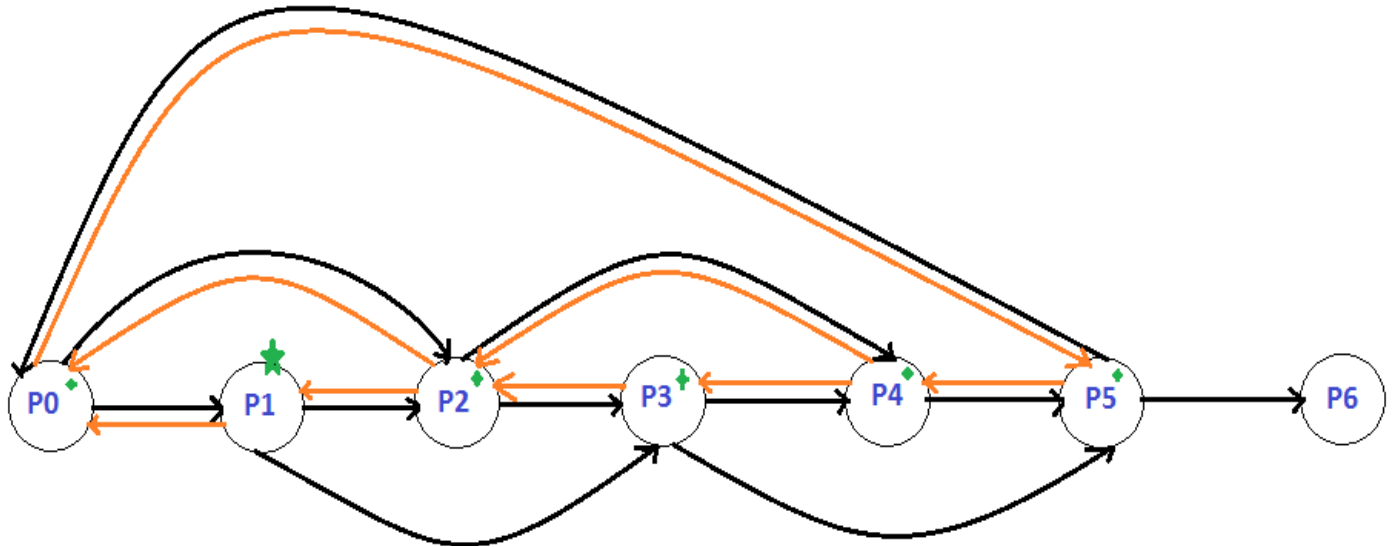


AN ALGORITHMIC APPROACH OF DISTRIBUTED SYSTEMS

EXERCISE 6:

COMMUNICATION DEADLOCK DETECTION ALGO BY CHANDY, MISRA AND HAAS



P1 va initialiser l'envoi de « probe » pour détecter si la communication est « deadlock »: $P1 \rightarrow P2$ et $P3$;
Ce probe est le premier « probe » reçu par ces 2 processus, ils vont marquer P1 comme parent.

A leur tour, P2 et P3 vont envoyer « probe » à ses voisins:

$P2 \rightarrow P3$ et $P4$

$P3 \rightarrow P4$ et $P5$

P3 reçoit le « probe » provenant de P2, et voit que c'est un 2è « probe » vu qu'il est déjà marqué par P1. Il renvoie un « ack » à P2: $P3 \rightarrow P2$

Supposons que P4 reçoit en 1er le « probe » de P2 avant celui de P3. P4 va marquer P2 comme parent, tandis qu'il renvoie un « ack » à P3: $P4 \rightarrow P3$. P4 fait passer le « probe » à P5: $P4 \rightarrow P5$.

Supposons que P5 reçoit en 1er le « probe » de P3 avant celui de P4. P5 va marquer P3 comme parent, tandis qu'il renvoie un « ack » à P4: $P5 \rightarrow P4$. P5 fait passer le « probe » à P0 et à P6: $P5 \rightarrow P0$ et $P6$.

P4 reçoit le « ack » de P5 et renvoie un « ack » à son parent P2: $P4 \rightarrow P2$.

P2 renvoie un « ack » à son parent P1 puisque P2 a eu un ack de ses successeurs: $P2 \rightarrow P1$

P0 reçoit le « probe » de P5 et marque celui-ci comme parent. P0 envoie le « probe » à P1 et P2 ($P0 \rightarrow P1$ et $P0 \rightarrow P2$), et reçoit en retour des « ack » vue que P1 et P2 sont déjà marqués, P1 étant l'initiateur: $P2, P1 \rightarrow P0$.

Alors P0 renvoie un « ack » à son tour vers son parent P5 car P0 a eu des « ack » provenant de ses successeurs: $P0 \rightarrow P5$.

P6, au vue du « probe » envoyé par P5, l'ignore puisque P6 n'attend aucun autre processus. P6 sait juste que P5 attend un message de lui.

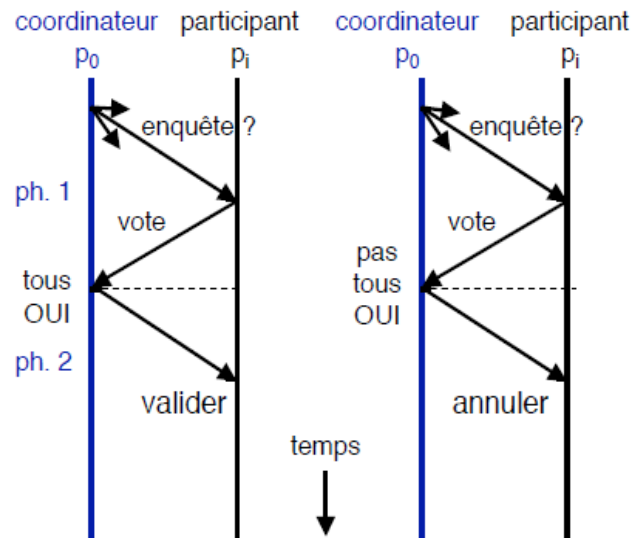
De ce fait, P5 ne pourra pas renvoyer un « ack » vers son parent P3, ni P3 vers P1.

Vu que P1 n'a pas reçu un « ack » de l'un de ses successeurs, P1 ne détecte pas une « communication deadlock »

EXERCISE 6:

TWO-PHASE AND THREE-PHASE COMMIT PROTOCOLS

2PC:

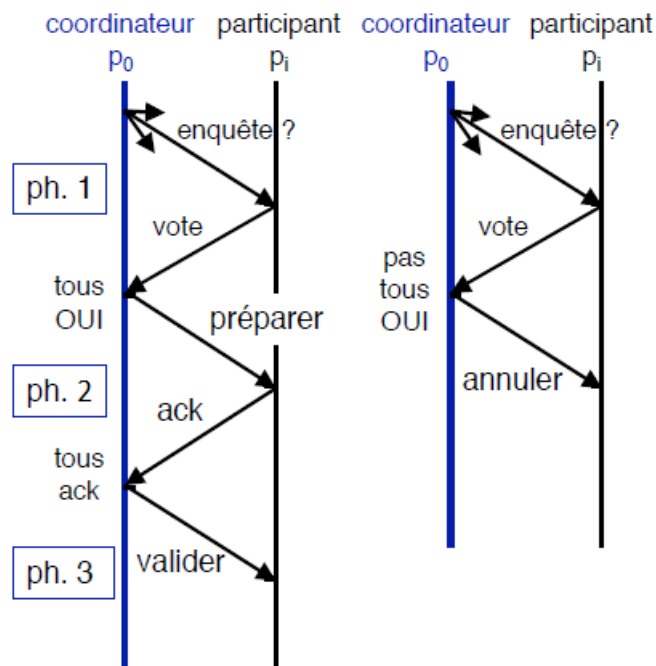


Entre le moment où il a voté OUI et le moment où il reçoit une réponse du Coordinateur, un Participant est dans une **zone d'incertitude** (un autre Participant peut se trouver soit en phase de validation soit en phase d'annulation, et les deux issues sont possibles). Cela peut conduire à un scénario de blocage :

- Pi a voté OUI et se trouve dans la zone d'incertitude
- Le Coordinateur P₀ tombe en panne après avoir envoyé une décision **valider** ou **annuler** à certains participants
- Ces Participants tombent en panne à leur tour. Une décision a été prise mais Pi (correct) n'a aucun moyen de la connaître (au moins jusqu'à un éventuel redémarrage du Coordinateur P₀)

La possibilité de blocage provient de l'incertitude sur l'état global (pas de connaissance partagée). C'est un modèle en crash-stop.

3PC:



Le nouveau terme introduit « préparer / ack » différencie 3PC du 2PC au moment où tous les Participants P_i ont voté OUI. En effet, :

- le processus qui va faire « ack » après réception du « préparer », sait que tous savent que tous ont voté OUI;
- Dès lors, si le Coordinateur P_0 tombe en panne, il est plus facile de faire un consensus entre les Participants corrects:
 - élire un nouveau Coordinateur;
 - prise de décision après interrogation des autres P_i .
- A la reprise après défaillance, le Coordinateur P_0 prend les décisions précises selon les cas des P_i

Il n'y aura pas de situation où P_i soit bloqué du fait que tous connaît l'état de chacun. La connaissance est partagée entre tous les processus.

Références:

« Two-phase commit protocol », « Three-phase commit protocol », « Atomic commit », from Wikipedia

Eric C Cooper, « Analysis of Distributed Commit Protocols », Computer Science Division, EECS Department, University of California, Berkeley, CA 94720, 175-183

Jim GRAY, Leslie LAMPORT, « Consensus on Transaction Commit », 2006, ACM Transactions on Database Systems, Vol.31, No.1, 133-160

Sacha Krakowiak, « Validation atomique », 2004, Projet Sardes (INRIA et IMAG-LSR), Université Joseph Fourier, Support de cours, Master 2 Recherche « Systèmes et Logiciel » 2003-2004

Dale Skeen, « Nonblocking Commit Protocols », Computer Science Division, EECS Department, University of California, Berkeley, CA 94720, 133-143