Election de chef

Maria Gradinariu Potop-Butucaru Université Paris 6

Election d'un chef

- Étant donné un ensemble de processus choisir un unique chef (sûreté) en un temps fini (vivacité)
- Applications :
 - Recréation d'un jeton perdu : uniquement le chef aura le droit d'introduire un nouveau jeton
 - Construction d'arbre couvrant : le chef devient la racine de l'arbre et peut initier cette construction par diffusion
 - Dans les systèmes « maître esclave », en cas de la défaillance du maître élire un nouveau maître

- Un unique arbre couvrant est construit (sûreté) en un temps fini (vivacité)
- Utilisation d'un chef
 - Le chef commence la construction de l'arbre couvrant en envoyant un message spécifique M à ses voisins; un processus qui reçoit le message M prend comme père l'expéditeur du message et le diffuse à son tour

Structures :

- Parent : pointer vers le père du nœud dans l'arbre couvrant (initialement NULL)
- Children: ensemble des fils (initialement vide)
- Others : les voisins qui ne sont pas de fils (initialement vide)

Site i ne reçoit pas de message

if chef and parent=NULL then envoyer M aux voisins; parent=i

Site i reçoit message M depuis site j

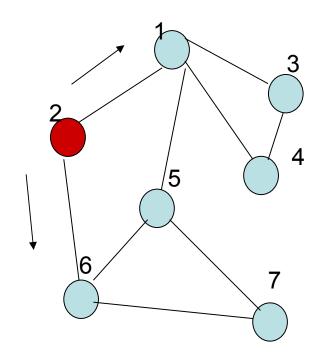
if parent=NULL then
parent=j
envoyer <parent> à j
envoyer M aux voisins k, tels que k≠j
else envoyer <rejet> to j

Site i reçoit <parent> depuis site j

children=children U {j}
if children U others=voisins \ {parent} then
fin

Şite i reçoit <rejet> depuis site j

others=others U {j} if children U others=voisins \ {parent} then fin



Site i ne reçoit pas de message

if chef and parent=NULL then envoyer M aux voisins; parent=i

Site i reçoit message M depuis site j

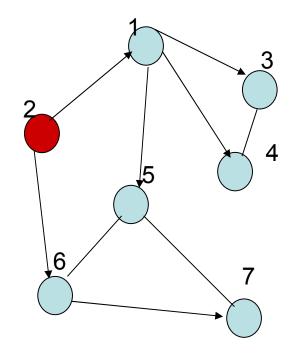
if parent=NULL then
parent=j
envoyer <parent> à j
envoyer M aux voisins k, tels que k≠j
else envoyer <rejet> to j

Site i reçoit <parent> depuis site j

children=children U {j}
if children U others=voisins \ {parent} then
fin

Site i reçoit <rejet> depuis site j

others=others U {j}
if children U others=voisins \ {parent} then
fin



Others(6)={5} Others(5)={7,6} Others(3)={4} Others(4)={3} Others(7)={5}

Election d'un chef

- Il n'existe pas d'algorithme déterministe d'élection de chef dans les réseaux anonymes et uniformes
- Idée de la preuve :
 - Le réseau est anonyme donc la configuration de départ peut être symétrique
 - La configuration objectif (celle où un leader est élu) est une configuration asymétrique
 - Il existe une exécution du système telle qu'à partir d'une configuration symétrique on passe toujours dans une configuration symétrique

Election d'un chef

- Contourner les résultats d'impossibilité :
 - via les identifiants
 - Chang et Roberts (anneau)
 - Hirshberg-Sinclair
 - diffusion
 - via les algorithmes probabilistes
 - Itai et Rodeh

Election d'un chef : Chang et Roberts

- topologie: anneau unidirectionnel (chaque site i dispose d'un pointeur vers son successeur succ[i])
- plusieurs candidats simultanés possibles
- Idée : chaque candidat diffuse autour de l'anneau sa candidature; le processus ayant l'identifiant max gagne

Election d'un chef : Chang et Roberts

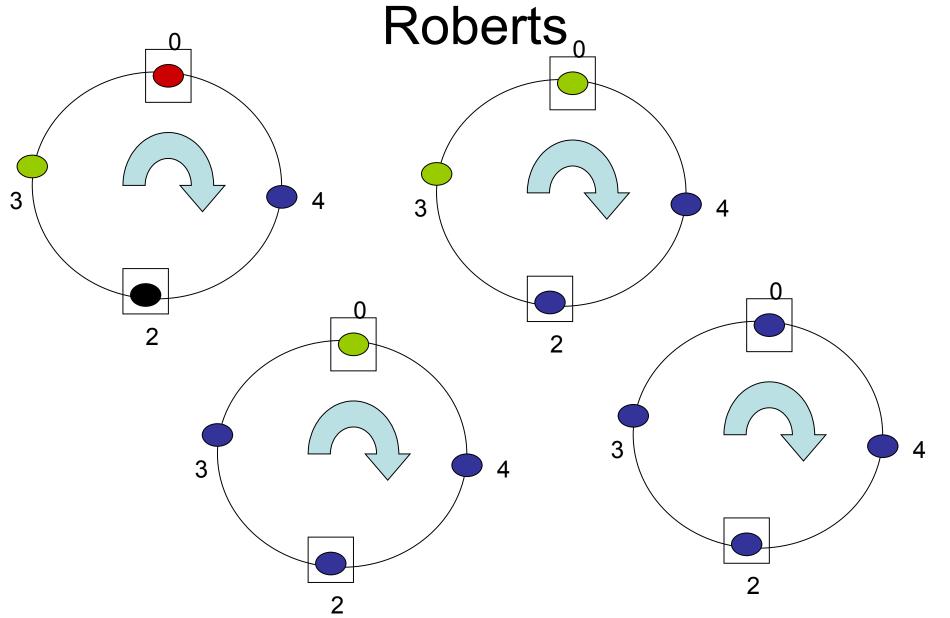
Candidature site i

```
candidat_i = vrai
envoyer(CHEF,i) à succ[i] /* i diffuse sa candidature
```

Réception sur site i du message (CHEF,j) depuis site j

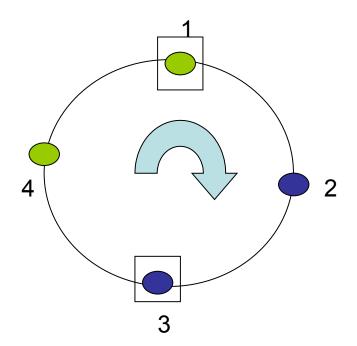
```
Case
    j>i: envoyer (CHEF,j) à succ[i]
    j<i: if not candidat_i
        candidat_i=vrai; envoyer(CHEF,i) à succ[i]
    j=i: diffusion(CHEF, i) /* envoyer à tous le résultat de l'élection
```

Election d'une chef – Chang &



Complexité Chang et Roberts

- Le meilleur cas : O(n)
 - Les identifiants sont ordonnés dans l'ordre croissant autour de l'anneau



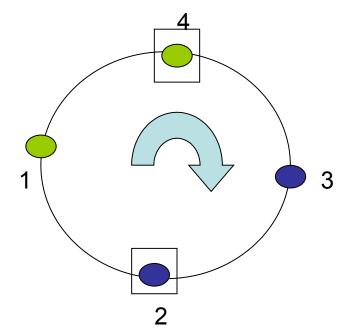
Complexité Chang et Roberts

Le pire cas : O(n²)

 Les identifiants sont ordonnés dans l'ordre decroissant autour de l'anneau

L'identifiant « i » visite i noeuds avant de décider son

status



Complexité Chang et Roberts

- En moyenne : O(nlog n)
 - Répertorier toutes les possibilités d'arranger les identifiants autour de l'anneau
 - (n-1)! (sans les configurations isomorphiques)
 - Variable aléatoire X_k: Nombre de messages si l'eléction était partie du noeud k
 - $E[\sum X_k] = \sum E[X_k]$ pour k de 1 à n

Election d'un chef via diffusion (1)

• Idée :

- chaque candidat envoie son identité aux autres nœuds du réseau
- un site répond à ceux de numéro inférieur au sien
- Un processus qui ne reçoit pas de réponse est le chef
- Hypothèse : communication fiable et synchrone (borne connue sur le temps de communication)

Election d'un chef via diffusion (2)

- Idée :
 - chaque candidat envoie son identité aux autres nœuds du réseau et attend les indentités des autres sites
 - Calcul du max/min sur l'ensemble d'indentités recus

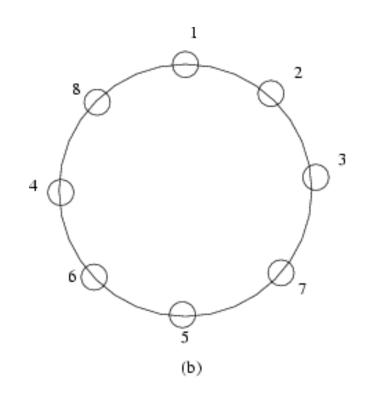
 Hypothèse : communication fiable et connaissance du nombre de processus dans le réseau

Hirschberg-Sinclair

- Topologie: anneau bidirectionnel
- L'algorithme travaille en roundes
- Uniquement les processus qui gagnent l'élection du rounde r participent au rounde r+1
- Algorithm: P_i est le leader dans le rounde r ssi P_i est l'identifiant maximal dans l'ensemble de noeuds à distance au plus 2^r de P_i

Hirschberg-Sinclair

- Initialement:
 - Tous les processus sont chefs
- Rounde 0:
 - -6, 7 et 8 sont chefs
- Round 1:
 - -7, 8 sont chefs
- Round 2:
 - -8 est le seul chef
 - au plus log(N) roundes



Itai-Rodeh

- Basé sur l'algorithme de Chang et Roberts
- Chaque processus choisit aléatoirement un idéntifiant dans l'ensemble 1..n (deux processus peuvent choisir le même identifiant)
- Chaque processus candidat envoie un jeton avec deux champs :
 - "counter" initialisé à 1
 - "another" initialisé à faux (dès que le jeton rencontre un candidat avec le même identifiant, "another" passe à vrai)
- Les leaders de la rounde "i" recommencent l'algorithme
- L'algorithme se termine avec probabilité 1

Election de chef - Applications

- Calcul de la taille d'un réseau
- Mettre en place d'un système de type publish/subscribe
- Implémenter l'allocation de ressources en exclusion mutuelle
- Accès aux données répliquées
- Implémenter le consensus
- Détecter la terminaison d'un algorithme
- Sortir des situations de blockage

Election de leader

- Réseaux de robots
 - Solutions probabilistes
- Réseaux de capteurs
 - Mise en place des algorithmes locaux probabilistes
- Réseaux P2P
 - Difficile de choisir un leader car il peut à tout moment quiter le système (ici des solutions alternatives s'imposent)