



Prüfung

Verteilte Systeme

Teil 2

Freitag, 10. Februar 2017
9:00 – 12:00

Die Anzahl Punkte pro Teilaufgabe steht jeweils in Klammern bei der Aufgabe. Sie dürfen die Fragen auf Englisch oder auf Deutsch beantworten. **Begründen Sie alle Ihre Antworten und beschriften Sie Skizzen und Zeichnungen verständlich.** Schreiben Sie zu Beginn Ihren Namen und Ihre Legi-Nummer in das folgende dafür vorgesehene Feld.

| | |
|------|----------|
| Name | Legi-Nr. |
| | |

| Frage Nr. | Erreichte Punkte | Maximale Punkte |
|-----------|------------------|-----------------|
| 8 | | 12 |
| 9 | | 16 |
| 10 | | 17 |
| 11 | | 20 |
| 12 | | 25 |
| Total | | 90 |

8 Multiple Choice (12 Punkte)

Beurteilen Sie, ob die folgenden Aussagen richtig oder falsch sind, und kreuzen Sie die entsprechenden Felder an. Eine richtig beurteilte Aussage gibt 1 Punkt, eine nicht beurteilte Aussage 0 Punkte, eine nicht richtig beurteilte Aussage **-1 Punkt**. Die **gesamte** Aufgabe wird mit minimal 0 Punkten bewertet.

A) Eventual Consistency & Bitcoin

| Aussage | Wahr | Falsch |
|--|--------------------------|--------------------------|
| Addiert man die Werte aller UXTOs auf, so erhält man die Menge der bis dato gemünzten (mined) Bitcoins. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Vergäbe eine neutrale Zentrale fortlaufende Transaktionsnummern, könnte Bitcoin-Doublespenden vorgebeugt werden. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Wenn eine Transaktion nicht in den nächsten Block aufgenommen wird, muss sie neu signiert werden, da sie den Hash des letzten Blocks enthält. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Damit ein Angreifer den Zustand des Bitcoin-Netzwerks beliebig manipulieren kann, muss es $f \geq n/2$ byzantinische Knoten im Netzwerk geben. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

B) Distributed Storage

| Aussage | Wahr | Falsch |
|--|--------------------------|--------------------------|
| In einer DHT mit Consistent Hashing ist immer derselbe Knoten für einen Schlüssel zuständig, auch mit Churn. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Der Hauptvorteil von Consistent Hashing gegenüber Linearem Hashing ($h = \text{hash}(O) \bmod n$, wobei O ein Objekt und n die Anzahl Knoten sind) ist, dass man bei Consistent Hashing beliebige Hypergraphen als Overlay Graph verwenden kann. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Der Hypercube ist am besten geeignet als Overlay Netzwerk für eine DHT. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Der Durchmesser eines Gittergraphen mit $n = m * m$ Knoten ist $m - 1$ | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

C) Consistency & Transactional Memory

| Aussage | Wahr | Falsch |
|---|--------------------------|--------------------------|
| Causal Consistency impliziert Sequential Consistency. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Eine Ausführung ist linearisierbar wenn sich keine zwei Aufrufe zeitlich überlappen. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Quiescent Consistency macht keine Aussage darüber, ob ein ausgeführtes Programm <i>wait-free</i> ist. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Auf einem 64-bit-System ermöglicht Transactional Memory es, 9 Speicherzellen atomar zu verändern. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

9 Lesezugriffe in Zyzyva (16 Punkte)

In Zyzyva sortiert ein Primary sämtliche Kommandos, die von Clients angefragt werden. Operationen, die den Zustand der Replicas verändern, müssen eine eindeutige zeitliche Abfolge haben, um zu verhindern, dass der Zustand der replizierten state machine divergiert. In dieser Frage untersuchen Sie, ob dies auch für reine Lesezugriffe unbedingt notwendig ist.

Wir ändern Zyzyva so, dass ein Client u für reine Lesezugriffe direkt alle Replicas r mittels einer $R = \text{Read-Only-Request}(c)_u$ Nachricht anfragt. Korrekte Replicas beantworten diese Requests direkt mit $\text{Read-Only-Response}(R, a, h^r)_r$ wobei c das angefragte Kommando ist, a ist das Resultat des Lesezugriffs und h^r ist die lokale history des antwortenden Replicas. Die in den Antworten enthaltenen lokalen histories h^r beinhalten keine commit Zertifikate. Diese Lesezugriffe werden ausserdem nicht in der lokalen history vermerkt.

Annahme: Das System besteht aus 7 Replicas (inklusive Primary), wovon höchstens 2 byzantisch sein können. Ausserdem können Sie annehmen, dass alle histories (h^r) und alle Antworten (a) in allen erhaltenen Nachrichten konsistent/gleich sind für die nachfolgenden Fragen.

Definition (korrekt). Wir bezeichnen die Antwort auf ein Kommando als **korrekt**, falls sich in Zyzyva die history vor diesem Kommando unter keinen Umständen ändern wird/kann.

A) [8] Nehmen Sie an, dass der Client 7 signierte Antworten von 7 Replicas erhält. Kann der Client sicher sein, dass die Antwort **korrekt** ist?

B) [8] Nehmen Sie an, dass der Client nur 5 signierte Antworten von 5 Replicas erhält. Welche zusätzlichen Informationen müssten Replicas diesen Antworten anfügen damit der Client sicher stellen kann, dass der Lesezugriff **korrekt** ist?

10 k -Artikel-Auktion (17 Punkte)

- A) [4] Ist eine Auktion, bei der der Gewinner den dritthöchsten Preis zahlen muss, wahrheitsgemäß (truthful)?

Es sollen $k > 1$ Artikel an $n > k$ Bieter versteigert werden. Alle k Artikel sind identisch, und jeder Bieter möchte nur einen Artikel erwerben. Jeder Bieter i hat eine geheime Wertschätzung v_i für jeden Artikel.

- B) [8] Eine Möglichkeit ist, für jeden der k Artikel nacheinander eine Second-Price-Auktion durchzuführen. Ist das ein wahrheitsgemässer Mechanismus? Wenn ja, beweisen Sie es. Wenn nein, geben Sie ein Gegenbeispiel an *und* finden Sie einen wahrheitsgemässen Mechanismus.

Nun betrachten wir eine Variation dieses Szenarios: die k Artikel sind verschieden und jeder Bieter i hat eine additive Wertschätzung, d.h., für ein Bündel von Artikeln S ist $v_i(S) := \sum_{j \in S} v_{ij}$, wobei v_{ij} die geheime Wertschätzung von Bieter i für Artikel j ist. Ein Bieter ist nun also bereit, mehrere Artikel zu erwerben.

- C) [5] Entwerfen Sie einen wahrheitsgemässen Mechanismus für dieses Szenario.

11 Locking & Concurrency (20 Punkte)

Als Lock für ein faires Multithread-System soll eine FIFO Queue zum Einsatz kommen, die als doppelt verlinkte Liste implementiert ist. Die Liste hat einen *head*- und einen *tail*-Block, die vor dem ersten, beziehungsweise nach dem letzten, Element der Liste stehen. Um sich in die Warteschlange einzureihen, können Threads einen Knoten am Ende der Liste (vor dem *tail*) anhängen. Jeweils der Thread, von dem der vorderste Knoten (nach dem *head*) stammt, hat das Lock. Wenn er fertig ist, löscht er den Knoten, wodurch der nächste Knoten nachrückt, in dem er erkennt, dass er der vorderste ist.

- A) [3] Ist es besser, wenn die Threads prüfen, ob ihr Knoten auf den *head* der Liste folgt, oder wenn der Thread mit dem Lock jeweils den folgenden Knoten freigibt, wenn er fertig ist, indem er ein Flag in dem nachfolgenden Knoten setzt?

B) [7] Die Idee ist in folgendem Pseudocode umgesetzt. Es wird angenommen, dass alle Reads und Writes atomar sind. Wieso ist die Implementierung nicht korrekt? Mit welcher Strategie kann das Problem gelöst werden?

```

1: Struct Block {
2:   Boolean locked
3:   Pointer next
4:   Pointer previous
5: }
6:
7: Block head, tail
8: head.locked = false
9: head.next = tail
10: tail.locked = false
11: tail.previous = head
12:
13: procedure ACQUIRE_LOCK
14:   do
15:     res = TESTANDSET(tail.locked)
16:     while res = true
17:
18:     Block prev = tail.previous
19:     do
20:       res = TESTANDSET(prev.locked)
21:       while res = true
22:
23:     Block new_block
24:     prev.next = new_block
25:     new_block.prev = prev
26:     tail.prev = new_block
27:
28:     tail.locked = false
29:     prev.locked = false
30:     return new_block
31: procedure THREAD IMPLEMENTATION
32:   mine = ACQUIRE_LOCK()
33:   while head.next != mine do
34:     wait 10 ms
35:     [Critical Section]
36:     RELEASE_LOCK()
37:
38: procedure RELEASE_LOCK
39:   do
40:     res = TESTANDSET(head.locked)
41:     while res = true
42:
43:     Block mine = head.next
44:     do
45:       res = TESTANDSET(mine.locked)
46:       while res = true
47:
48:     Block next = mine.next
49:     do
50:       res = TESTANDSET(next.locked)
51:       while res = true
52:
53:     head.next = next
54:     next.previous = head
55:
56:     head.locked = false
57:     mine.locked = false
58:     next.locked = false

```

C) [7] Ist diese Implementierung korrekt wenn die Liste immer mehr als 100 Blöcke enthält?
Zeigen Sie wieso oder geben Sie ein Gegenbeispiel.

D) [3] Welches Performanceproblem kann in dieser Implementierung auftreten?

12 Erdbeben-Synchronisierung (25 Punkte)

In einem verteilten Netzwerk soll die Zeit von sechs Knoten synchronisiert werden. Da alle Knoten einen Beschleunigungsmesser haben, möchte man ein Erdbeben zum Synchronisieren verwenden. Die Knoten können Daten untereinander kommunizieren mit stark variierenden Übertragungsverzögerungen. Die Knoten haben alle eine exakte Hardwareclock ohne Drift, jedoch einen konstanten Zeitoffset zueinander.

- A) [6] Zwei Ingenieure überlegen sich zwei Synchronisierungsalgorithmen. Der erste Ingenieur schlägt vor, die Uhr eines Knotens auf 0 zu setzen wenn das Erdbeben am Knoten gemessen wird. Der zweite schlägt vor, dass jeder Knoten p_i die lokale Zeit t_i des Erdbebens an alle anderen Knoten mitteilt. Danach berechnet jeder Knoten p_i den Median aller gemessenen Zeiten \tilde{t} des Erdbebens und korrigiert seine Uhr um $\tilde{t} - t_i$. Welcher Algorithmus synchronisiert besser? Begründen Sie.

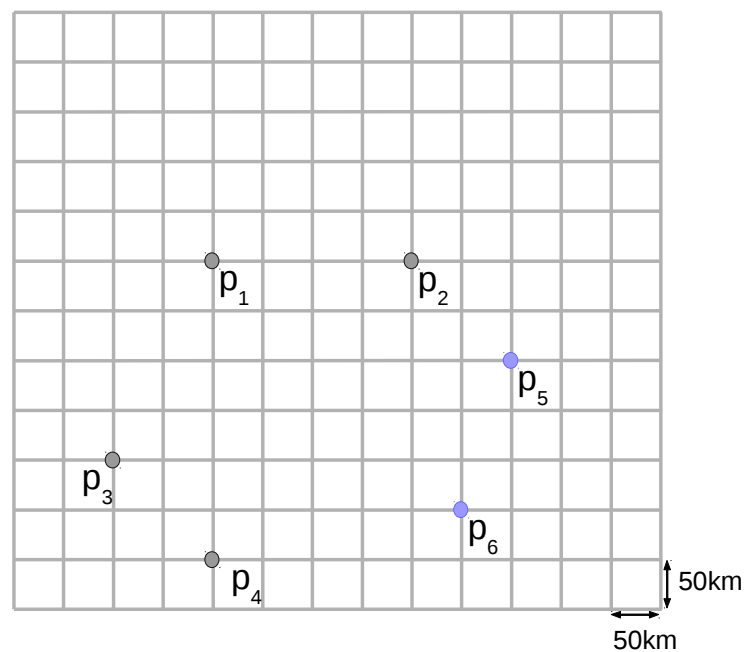


Abbildung 1: Anordnung der Knoten.

Beide vorgeschlagenen Algorithmen sind noch zu ungenau. Nun möchte man eine genaue Synchronisierung erreichen. Von den Knoten p_1 , p_2 , p_3 und p_4 ist bekannt, dass sie bereits synchronisiert sind. Wir nehmen an, dass sich der Ursprung des Erdbebens und die sechs Knoten in einer Ebene befinden. Die Positionen der Knoten sind in Abbildung 1 gegeben. Die Ausbreitungsgeschwindigkeit der seismischen Wellen beträgt 50km/s . Die Knoten detektieren das Erdbeben zu den jeweiligen lokalen Zeiten $t_1 = 200\text{s}$, $t_2 = 200\text{s}$, $t_3 = 201.64\text{s}$, $t_4 = 201.64\text{s}$, $t_5 = 306\text{s}$, $t_6 = 402\text{s}$. Der Gitterabstand beträgt 50km .

- B)** [9] Wie können die restlichen zwei Knoten synchronisiert werden? Benutzen Sie die Skizze in Abbildung 1. Um wie viel müssen die Knoten p_5 und p_6 ihre Uhren korrigieren, damit sie auch synchron zu den restlichen vier sind?

- C)** [4] Nehmen Sie an, dass vier der sechs Knoten synchronisiert sind. Man weiss jedoch nicht, welche vier. Wie können Sie mit Hilfe eines einzigen Erdbebens die synchronisierten Knoten bestimmen?

- D) [6] Ist die Synchronisierung auch möglich wenn alle sechs Knoten nicht synchronisiert sind?
Wie viele Erdbeben müssten für die Synchronisierung mindestens gemessen werden?