

# Grundlagen fehlertoleranter Systeme

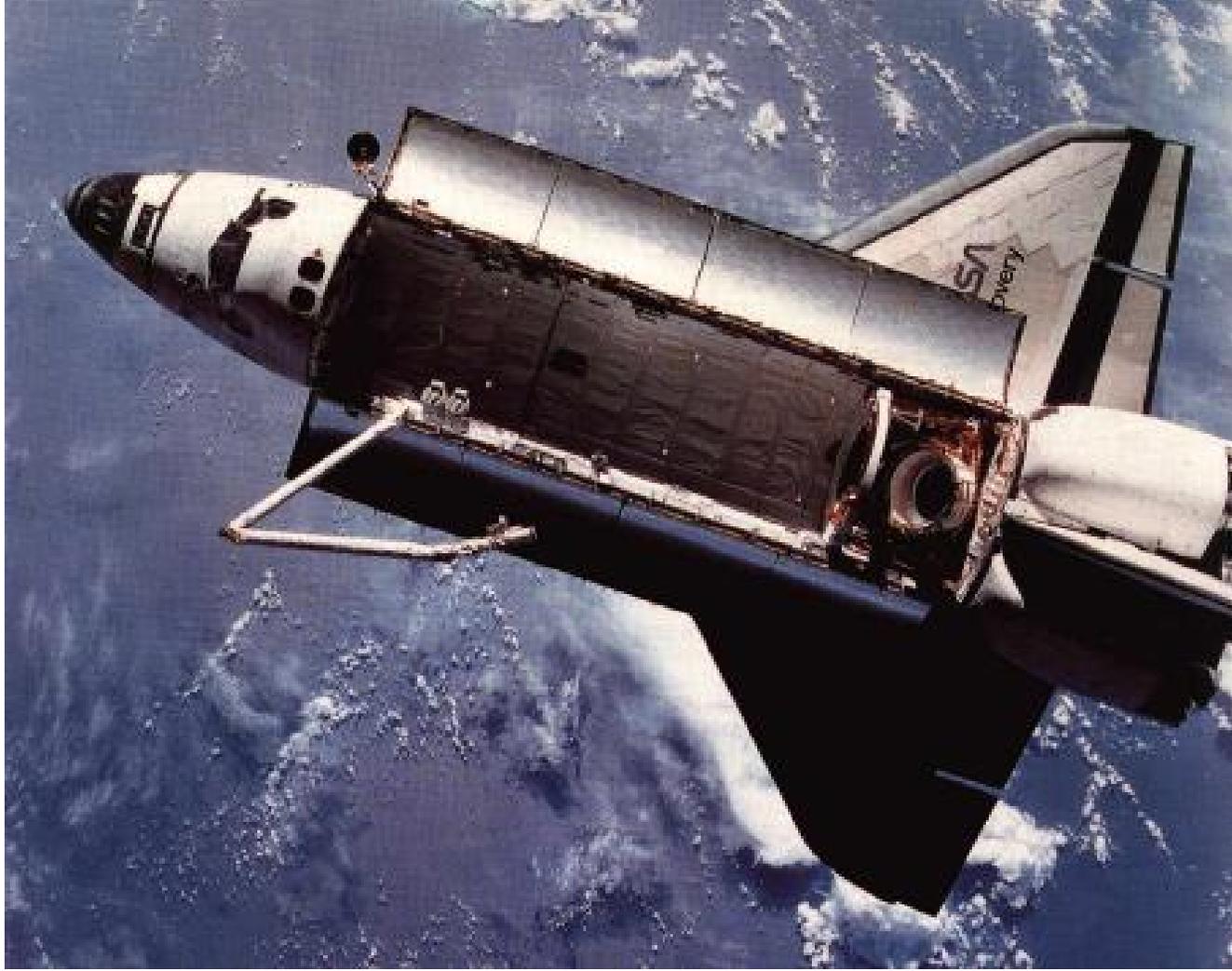
Felix Gärtner



TU Darmstadt

`felix@informatik.tu-darmstadt.de`

# Beispiel: Space Shuttle



STS51 Discovery, Quelle: <http://spaceflight.nasa.gov/>

# Weitere Methoden

- *triple modular redundancy (TMR)*
- *checkpointing / recovery*
- *error detecting / error correcting codes*
- *recovery blocks*
- Replikation und *atomic broadcast*
- . . .

# Ausgangspunkt meiner Dissertation

Was sind die grundlegenden Mechanismen,  
die in Fehlertoleranzverfahren eine Rolle  
spielen?

# Ausgangspunkt meiner Dissertation

Was sind die grundlegenden Mechanismen,  
die in Fehlertoleranzverfahren eine Rolle  
spielen?

Erste Antwort:

**Redundanz!**

# Ausgangspunkt meiner Dissertation

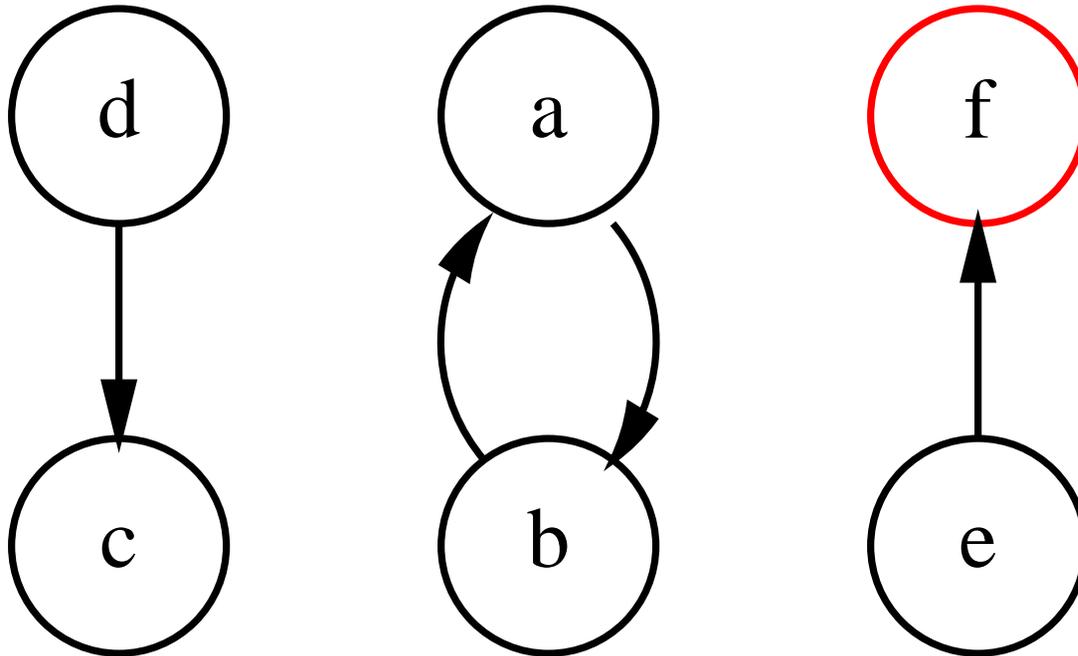
Was sind die grundlegenden Mechanismen,  
die in Fehlertoleranzverfahren eine Rolle  
spielen?

Erste Antwort:

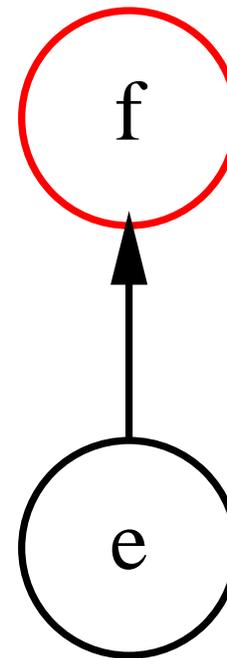
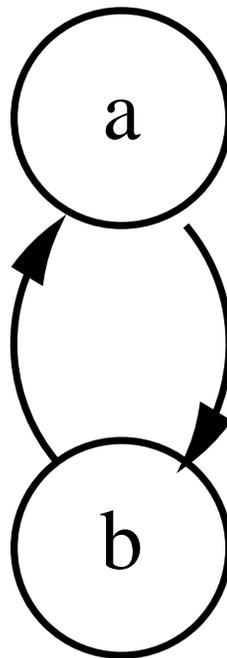
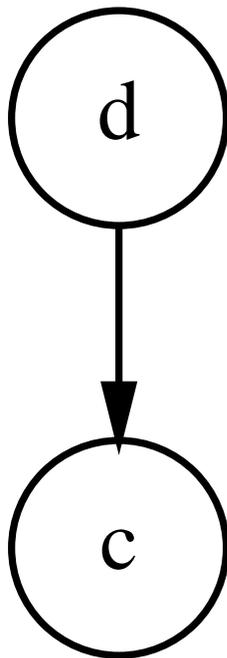
**Redundanz!**

Aber wie und warum?

# Modellierung als Automaten

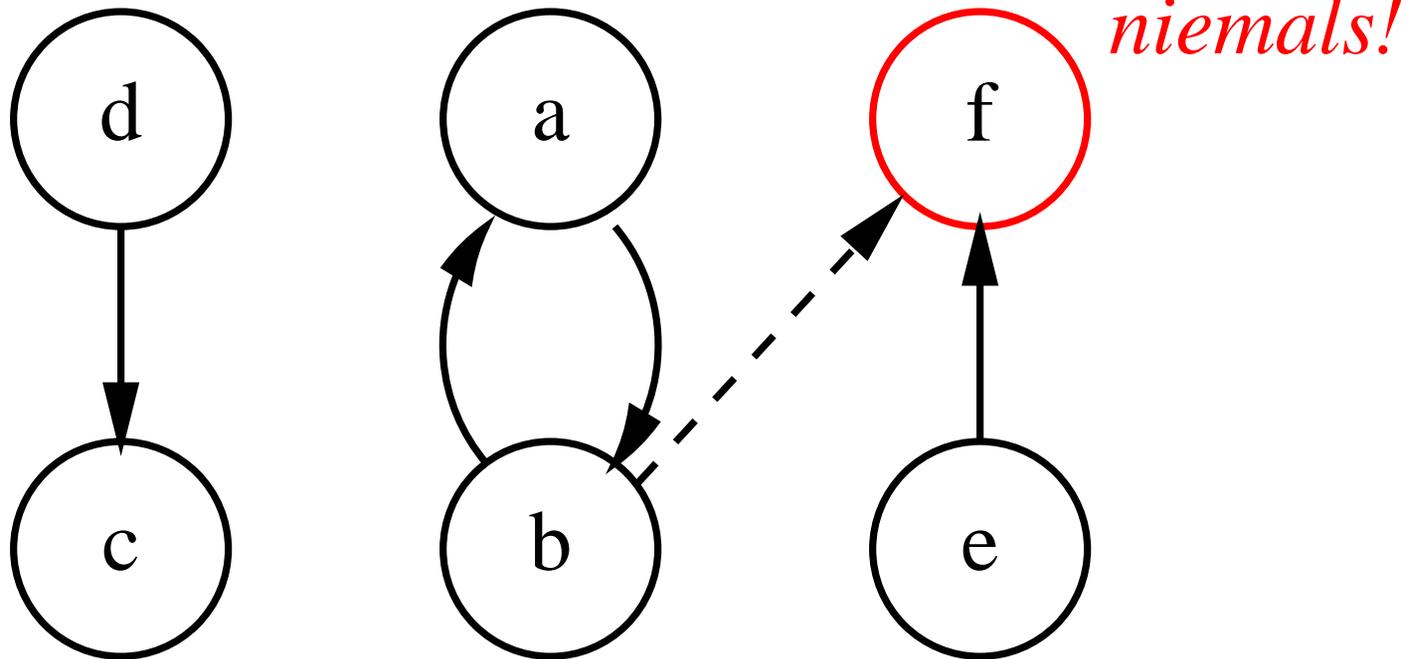


# Modellierung als Automaten

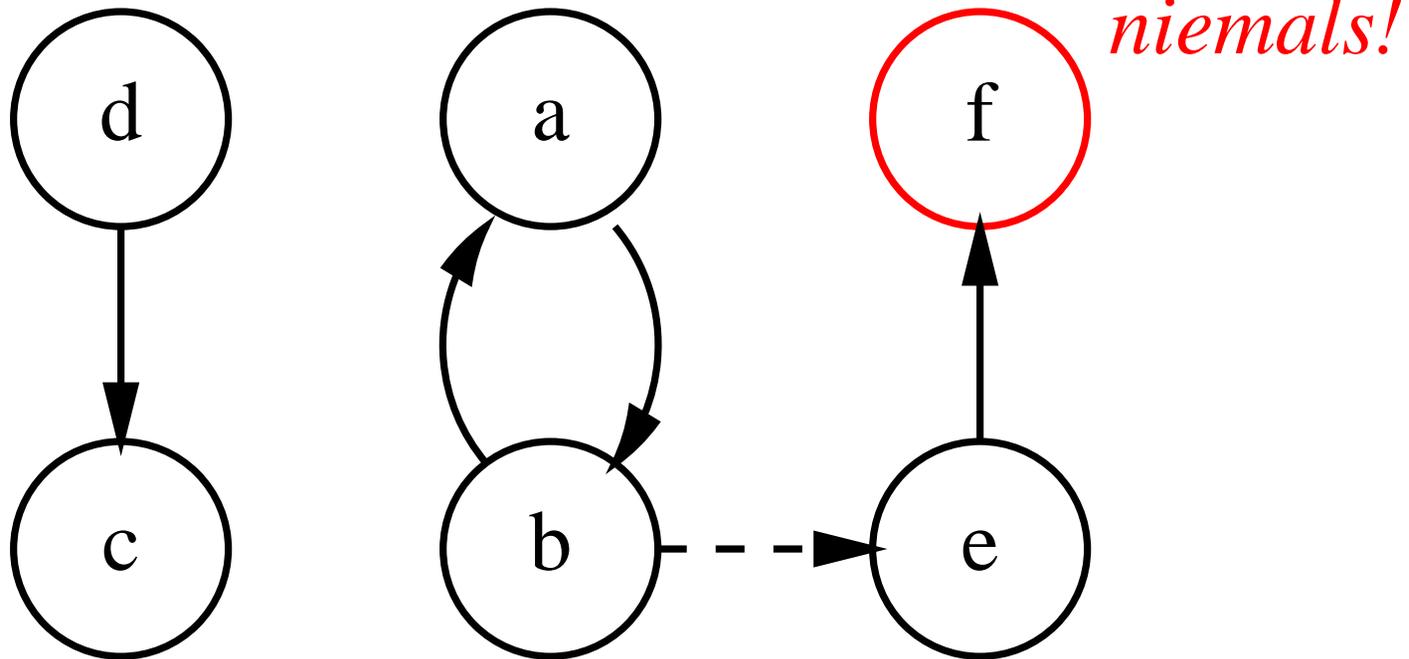


*niemals!*

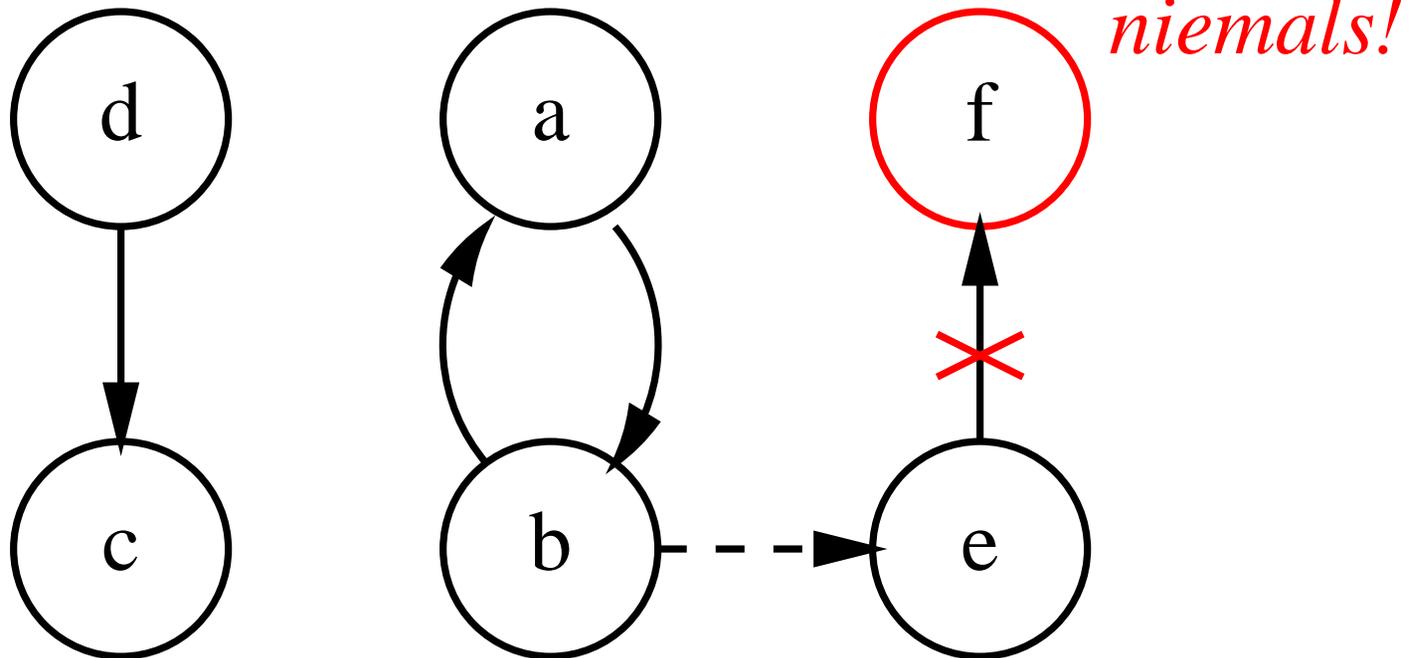
# Modellierung als Automaten



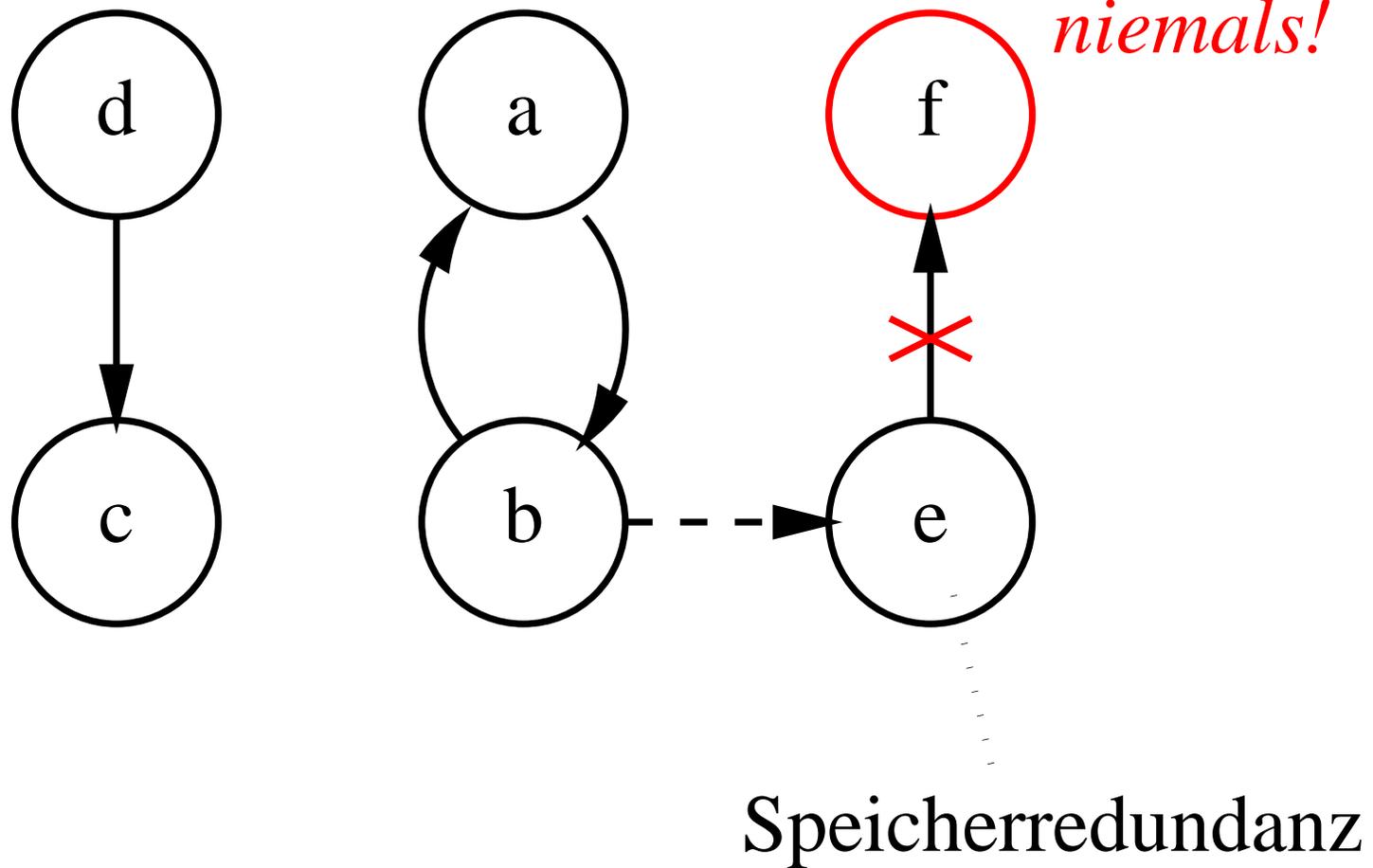
# Modellierung als Automaten



# Modellierung als Automaten



# Modellierung als Automaten



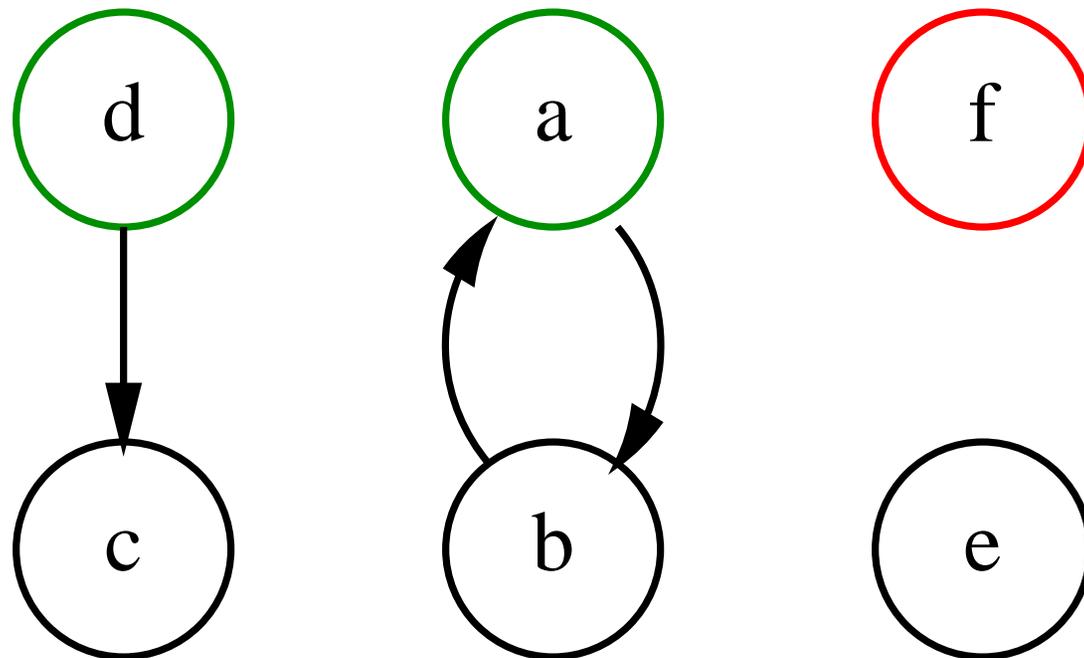
# Speicherredundanz

redundante Zustände = Speicherredundanz

Zustände, die nicht erreicht werden,  
wenn keine Fehler auftreten.

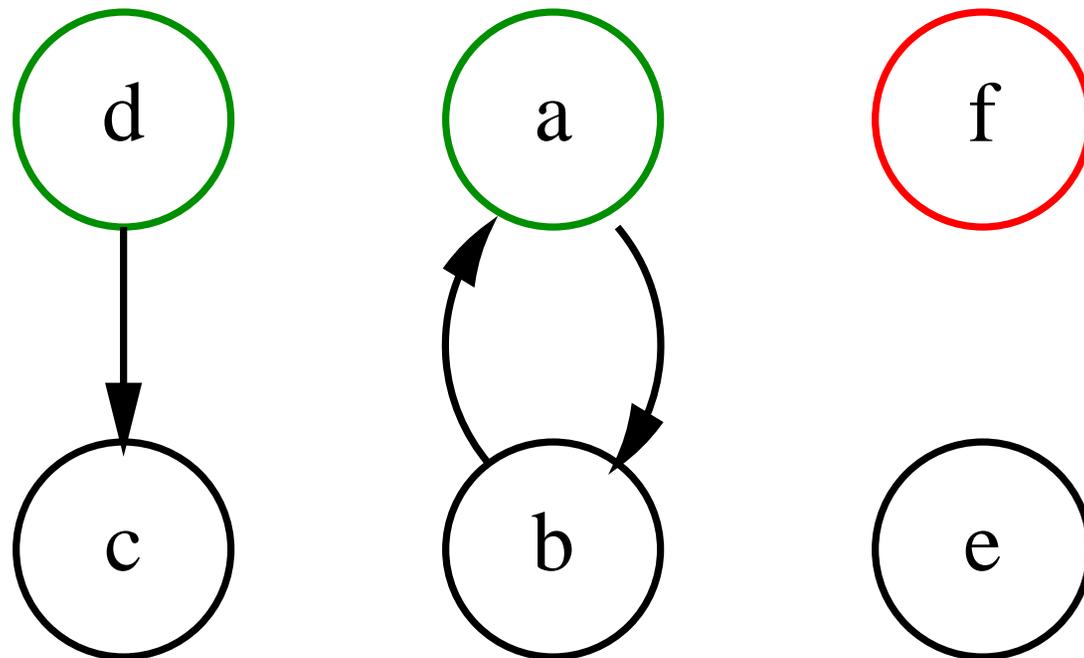
- Bekannt aus der Kodierungstheorie [3].
- “Puffer” zur Fehlererkennung.

# Problem: Lebendigkeit



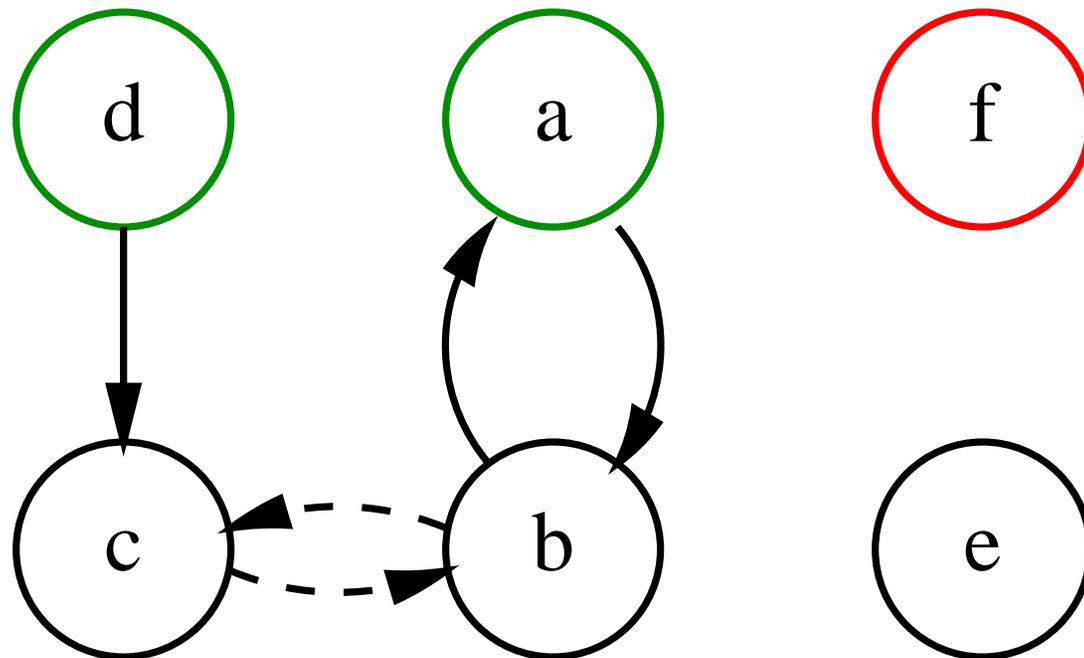
# Problem: Lebendigkeit

*immer wieder!*



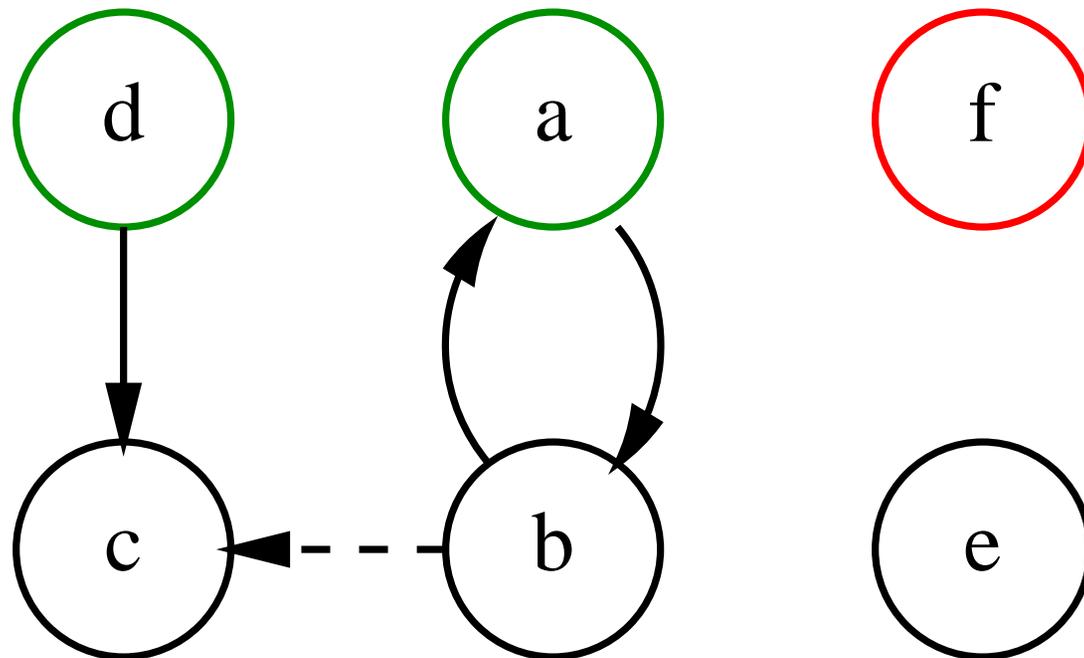
# Problem: Lebendigkeit

*immer wieder!*



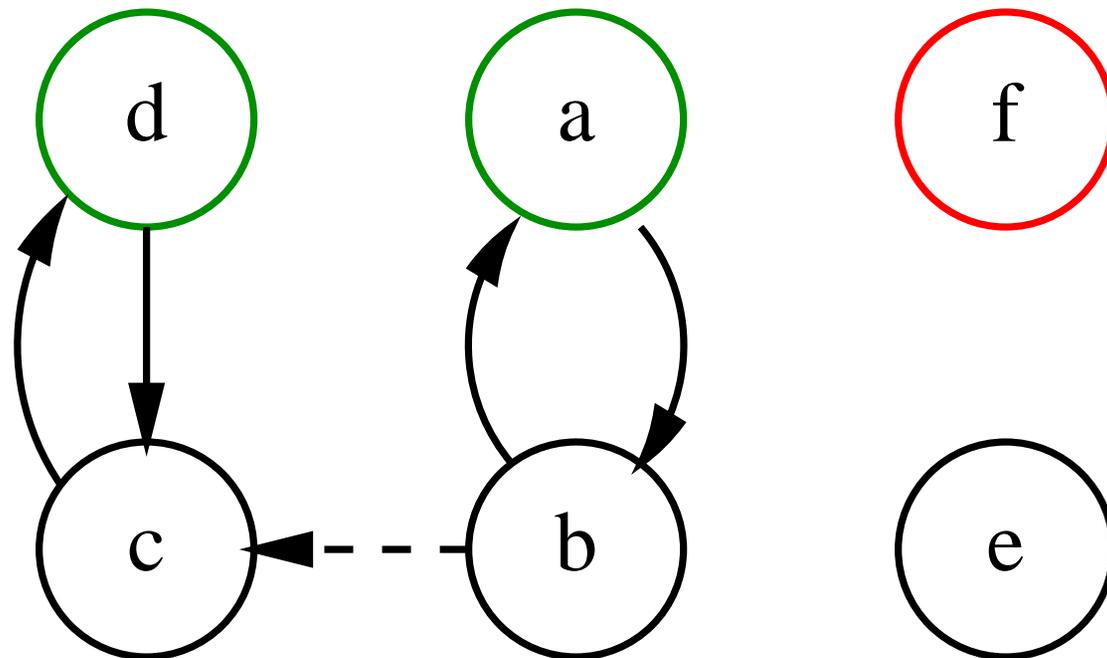
# Problem: Lebendigkeit

*immer wieder!*



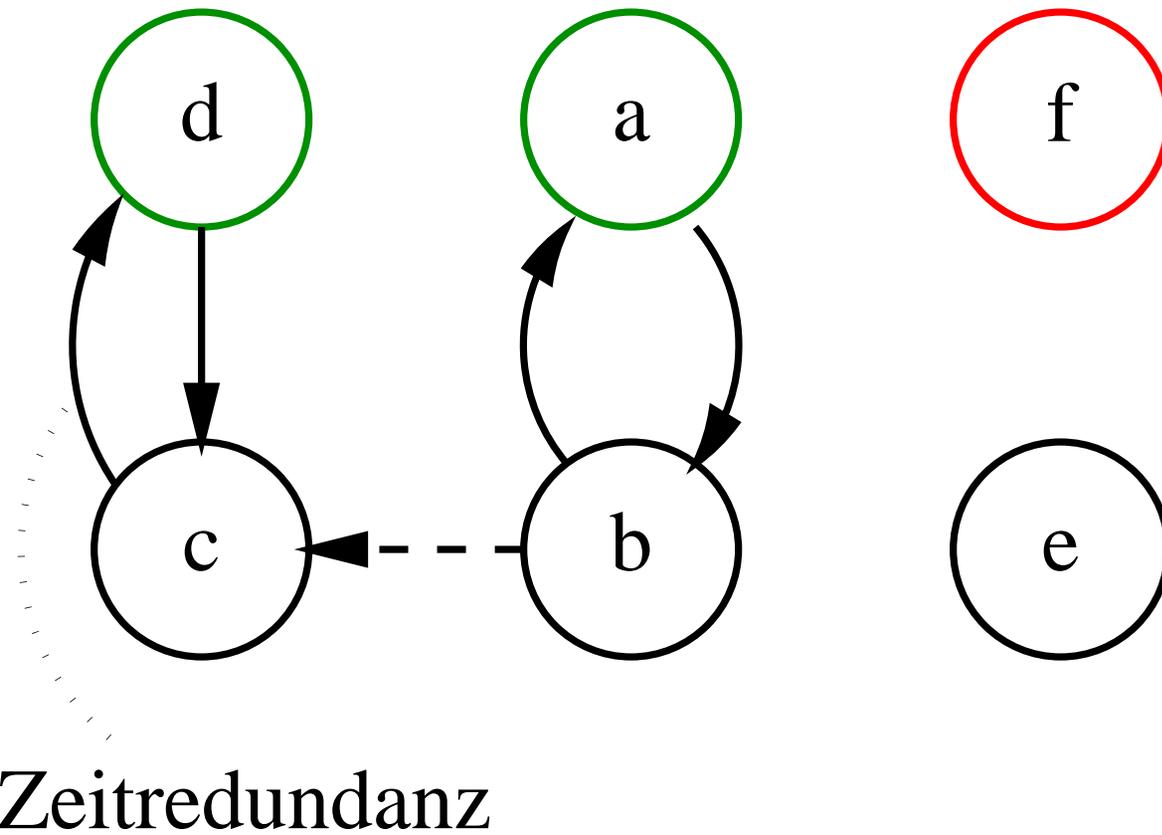
# Problem: Lebendigkeit

*immer wieder!*



# Problem: Lebendigkeit

*immer wieder!*



# Zeitredundanz

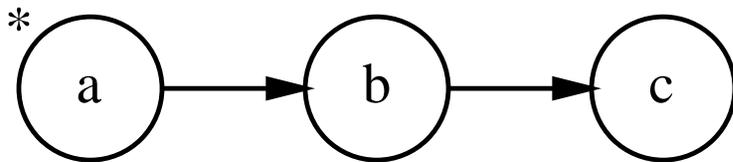
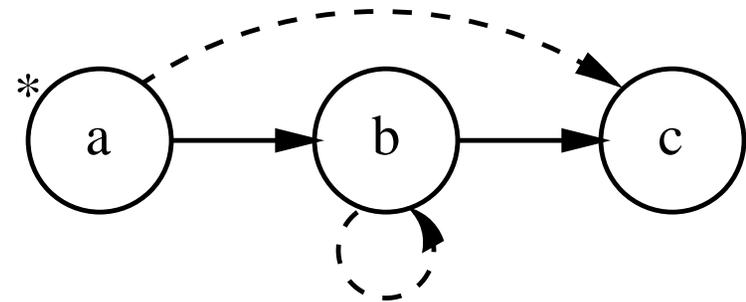
redundante Transitionen = Zeitredundanz  
Transitionen, die nie ausgeführt werden,  
wenn keine Fehler auftreten.

- Ergebnis ist neu!
- Inhalt der Dissertation (unter anderem):  
Untersuchung der genauen Voraussetzungen, unter denen Speicher- und Zeitredundanz notwendig sind.

skip

# Definition: Fehlermodell

- Fehlermodell = Transformation  $F$  von Automaten, die Zustandsübergänge einbaut.

 $\Sigma$  $F(\Sigma)$

# Eigenschaften

- Automaten sind Generatoren von *Abläufen*.
- Ablauf = Folge  $s_1, s_2, \dots$  von Zuständen.
- Eigenschaft = Menge  $\{\sigma_1, \sigma_2, \dots\}$  von Abläufen.
- Ein Automat besitzt Eigenschaft  $E$  wenn alle seine Abläufe in  $E$  liegen.

# Sicherheit und Lebendigkeit

- Sicherheitseigenschaft (*safety*): Eigenschaft, die immer im Endlichen verletzt wird.
- Beispiel: wechselseitiger Ausschluß.
- Lebendigkeitseigenschaft (*liveness*): Eigenschaft, die nur im Unendlichen verletzt werden kann.
- Beispiel: Aushungerungsfreiheit.
- Sicherheit und Lebendigkeit sind fundamental [1].

# Fehlertolerante Versionen

- Designprozeß:
  - Man hat ein System  $\Sigma_1$ , welches Sicherheitseigenschaft  $S$  verletzt, wenn Fehler aus  $F$  auftreten.
  - Möchte  $\Sigma_1$  gerne in  $\Sigma_2$  umwandeln, so daß  $\Sigma_2$   $S$  erfüllt, auch wenn Fehler aus  $F$  auftreten.
  - $\Sigma_2$  soll aber im fehlerfreien Fall dasselbe Verhalten haben wie  $\Sigma_1$ .

$\Sigma_2$  ist die *fehlertolerante Version* von  $\Sigma_1$ .

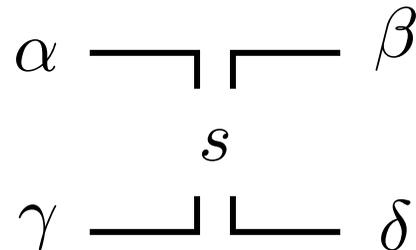
# Fehlertoleranz und Sicherheit

- “Nie  $x$ ” ist eine Sicherheitseigenschaft.
- Wann kann man fehlertolerante Versionen bezüglich einem Fehlermodell  $F$  und einer Sicherheitseigenschaft  $S$  bauen?
- Unmöglich, falls  $S$  direkt mittels Transitionen aus  $F$  verletzt werden kann.
- Oft möglich durch Löschen redundanter Transitionen.
- Resultierendes System  $\Sigma_2$  hat Speicherredundanz.

# Sicherheit und Speicherredundanz

- Speicherredundanz notwendig, um fehlertolerant bezüglich einer Sicherheitseigenschaft zu werden.
- Voraussetzung:  $F$  muß in  $\Sigma_1$  und  $\Sigma_2$  dieselben Fehler einbauen.
- Annahme: Sicherheitseigenschaft ist *fusionsabgeschlossen*.

# Fusionsabgeschlossenheit



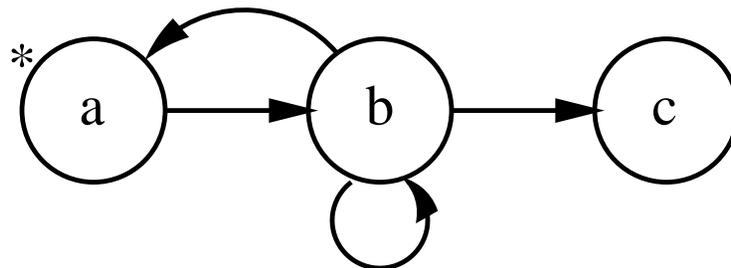
- Sicherheit allgemein: Ausschluß einer Menge endlicher Präfixe.
- Fusionsabgeschlossene Sicherheit: Ausschluß einer Menge von Transitionen.
- “Man kann an der Transition erkennen, ob sie ausgeführt werden darf oder nicht.”

# Fehlertoleranz und Lebendigkeit

- “Immer wieder  $x$ ” ist eine Lebendigkeitseigenschaft.
- Was muß man tun, um fehlertolerante Versionen bezüglich einer Lebendigkeitseigenschaft zu konstruieren?

# Lebendigkeitsannahmen

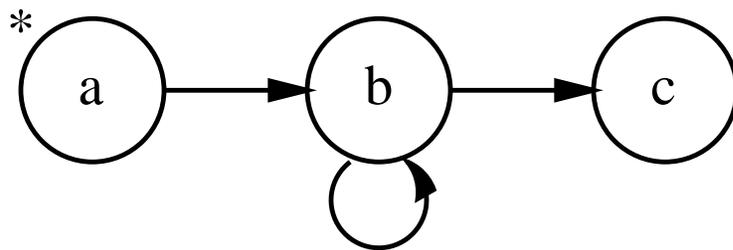
- Automat  $\Sigma = (C, I, T, A)$



- Maximalität
- Schwache Fairness

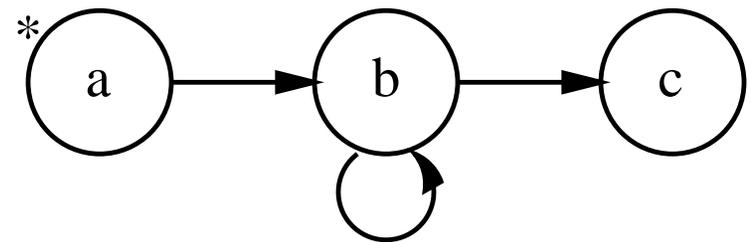
# Fehlermodelle und Lebendigkeit

- Fehlermodelle können auch die Lebendigkeitsannahme abschwächen.
- Beispiel: Abschwächung von schwacher Fairness zu Maximalität.



$\Sigma$

$A =$  schwache Fairness



$F(\Sigma)$

$A =$  Maximalität

# Fehlertoleranz und Lebendigkeit

- Wann kann man fehlertolerante Versionen bezüglich einem Fehlermodell  $F$  und einer Lebendigkeitseigenschaft  $L$  bauen?
- Unmöglich, falls aus direktem Programmfluß ein *livelock* ausschließlich in  $F$ -Transitionen passieren kann.
- Oft möglich durch Hinzufügung von redundanten Transitionen.
- Resultierendes System  $\Sigma_2$  hat Zeitredundanz.

# Lebendigkeit und Zeitredundanz

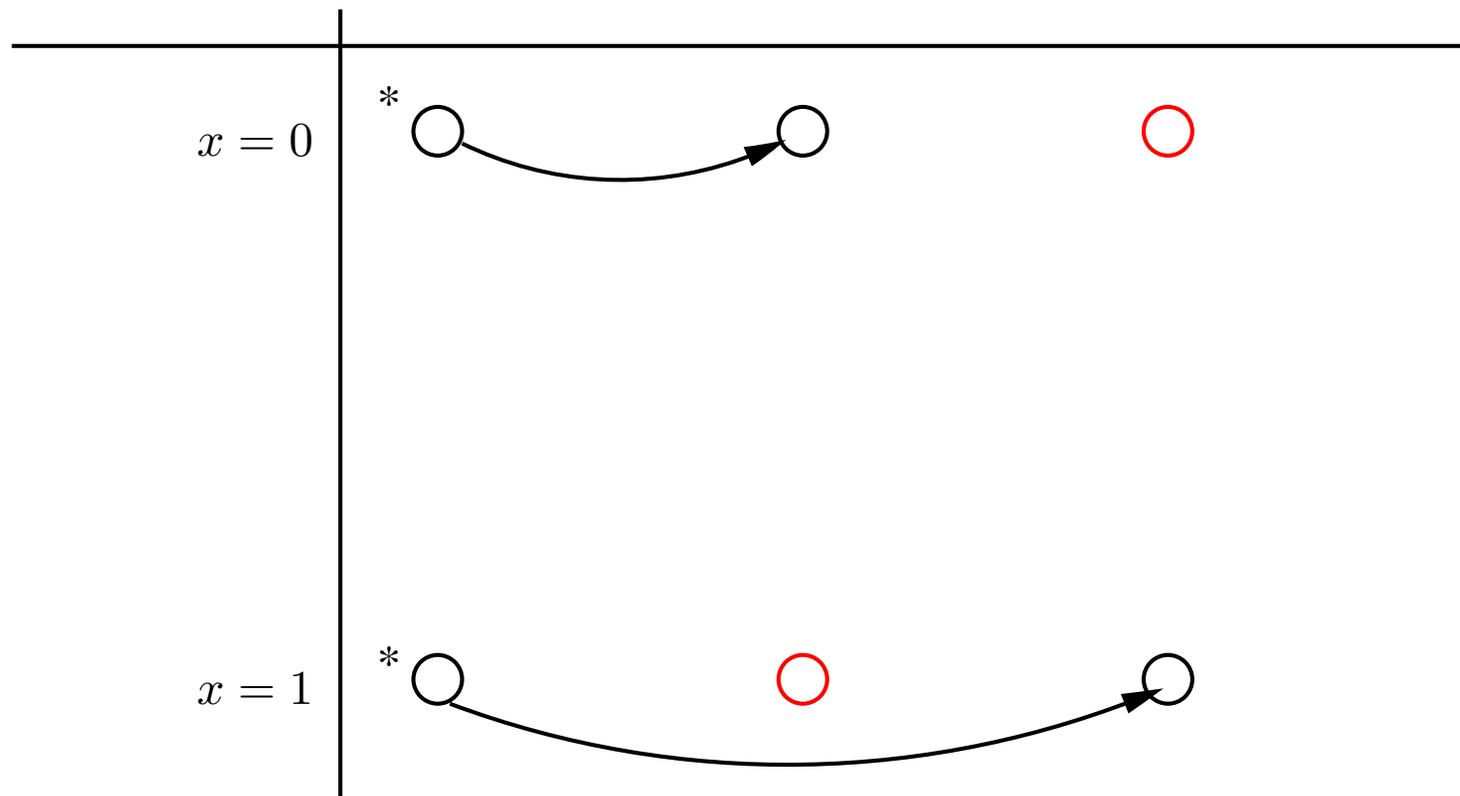
- Zeitredundanz notwendig, um fehlertolerant bezüglich einer Lebendigkeitsspezifikation zu werden.
- Voraussetzung:  $F$  schwächt bei beiden Programmen die Lebendigkeitsannahme in derselben Art ab.

## Beispiel: TMR

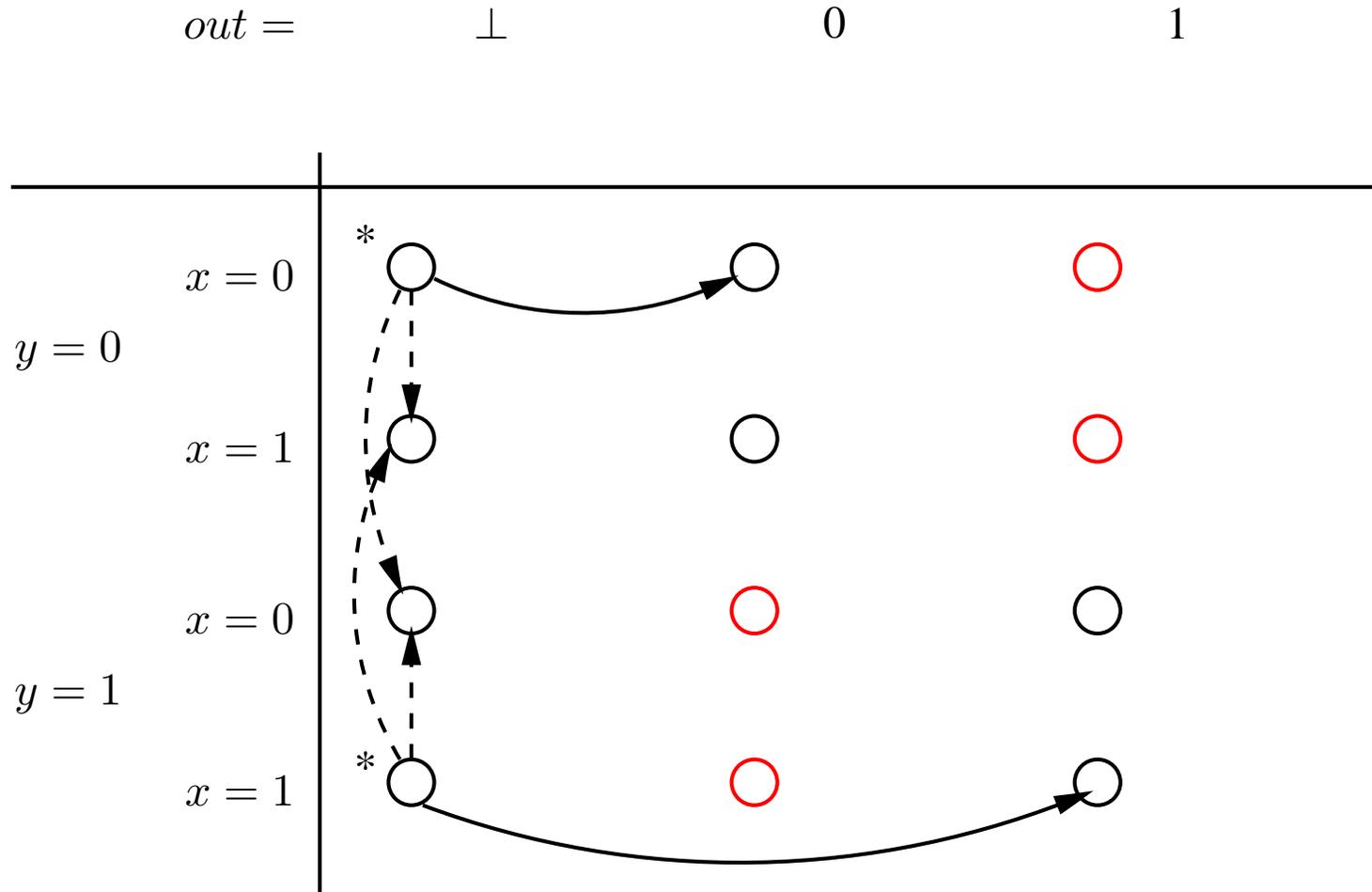
- Komponente  $x$  berechnet einen Wert aus  $\{0, 1\}$ .
- Spezifikation: Nur korrekter Wert soll auf Ausgang  $out$  geschrieben werden (Sicherheit) und schließlich soll  $out$  von  $\perp$  auf 0 oder 1 wechseln (Lebendigkeit).
- Zusätzliche Komponenten  $y$  und  $z$  stehen zur Verfügung.
- Fehlermodell: maximal eine Komponente berechnen fehlerhaften Wert.

# Speicher- und Zeitredundanz in TMR

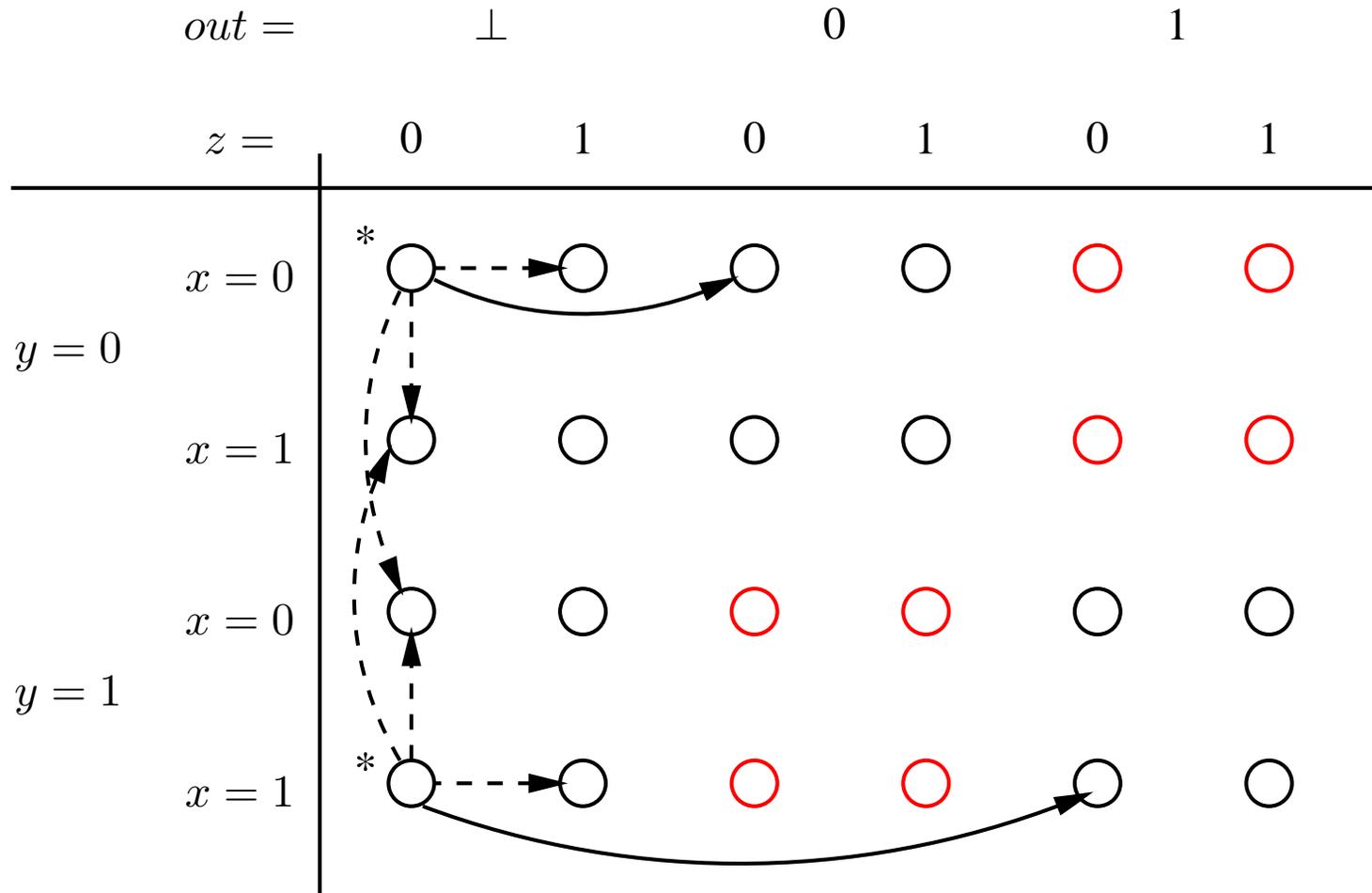
$out =$              $\perp$             0            1



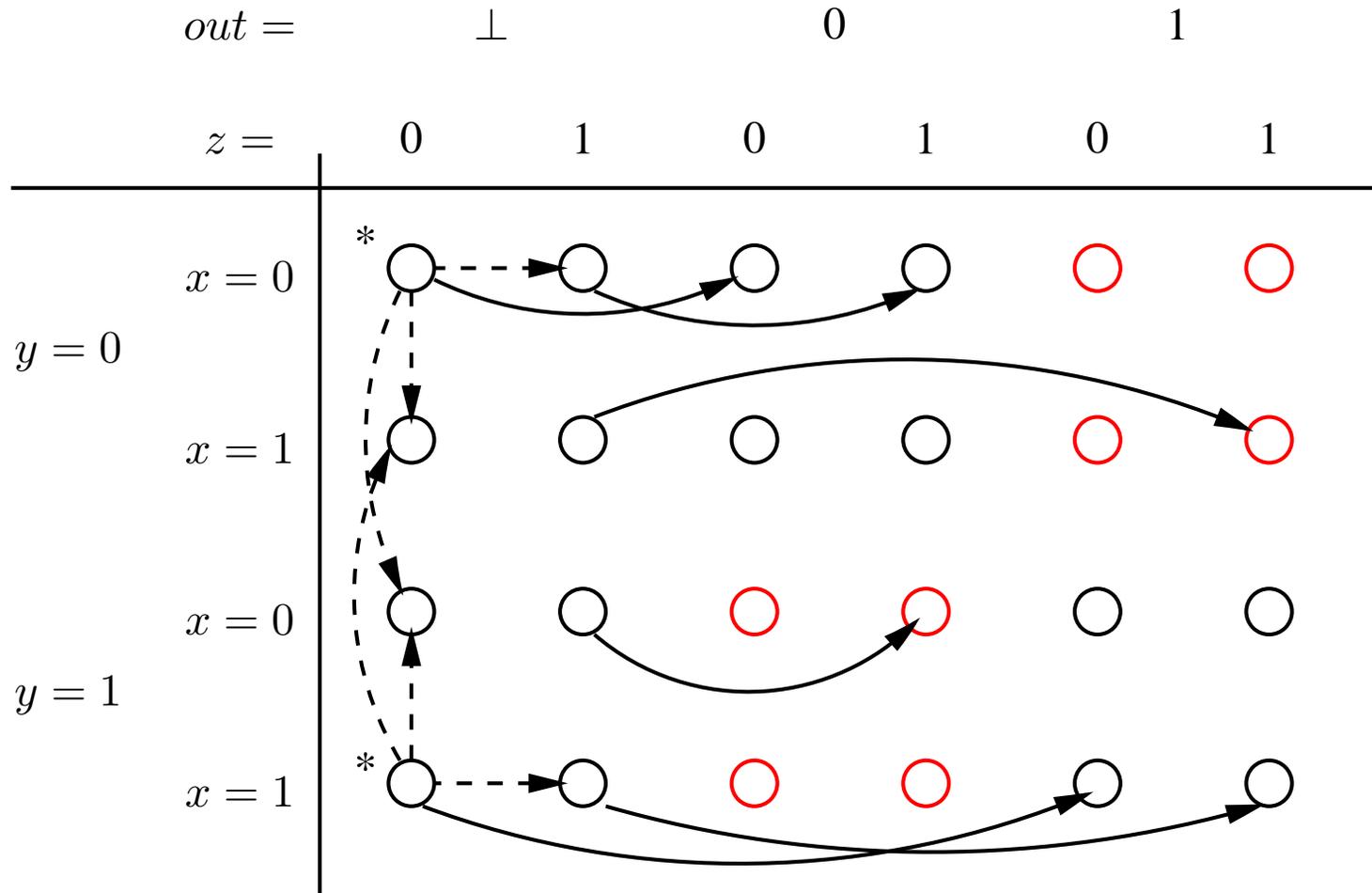
# Speicher- und Zeitredundanz in TMR



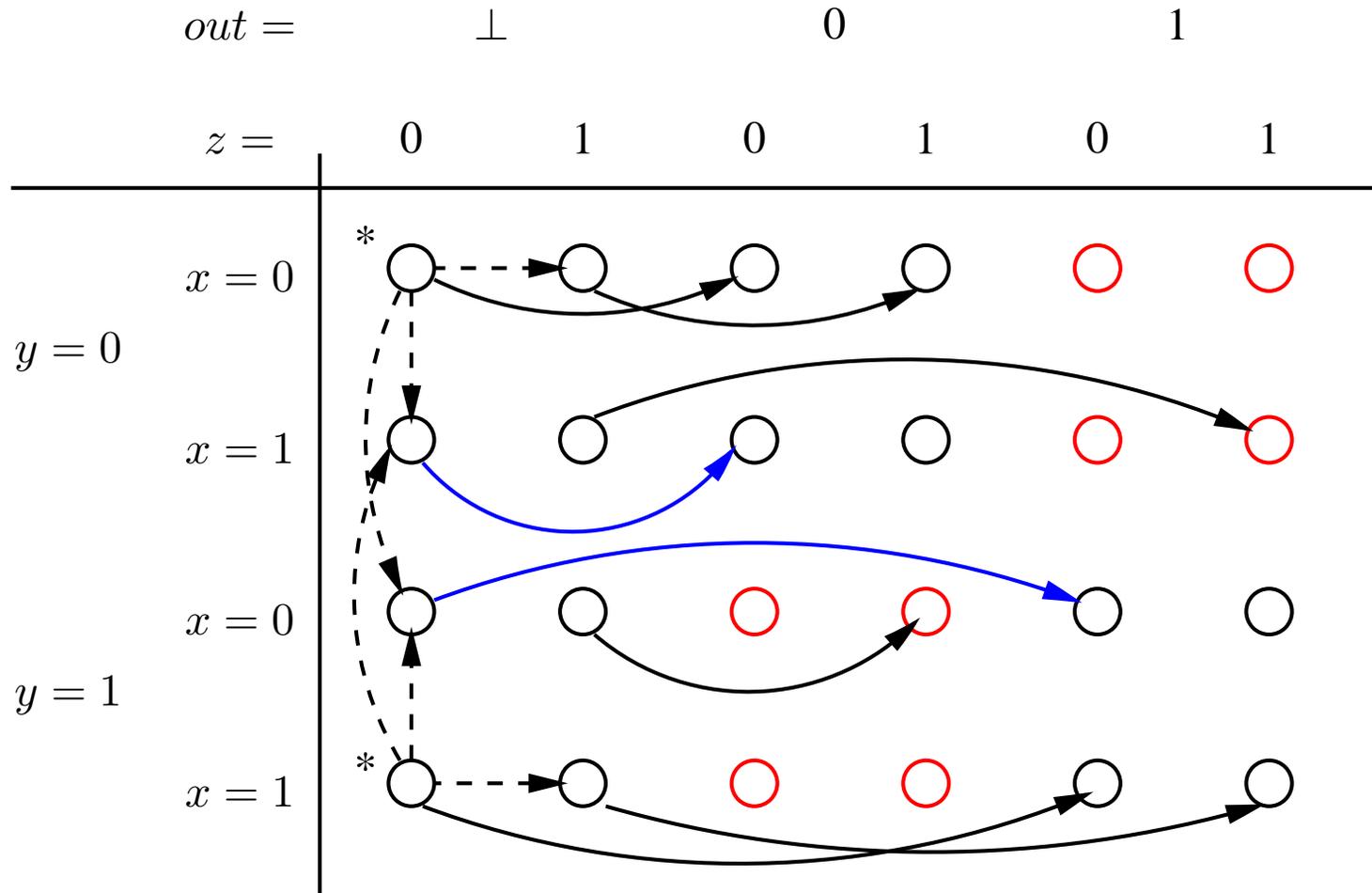
# Speicher- und Zeitredundanz in TMR



# Speicher- und Zeitredundanz in TMR



# Speicher- und Zeitredundanz in TMR



# Zusammenfassung

back

$F$ -tolerant bzgl.	notwendig
Sicherheit	Speicherredundanz
Lebendigkeit	Zeitredundanz + Speicherredundanz

- Speicherredundanz bekannt aus der Kodierungstheorie.
- Relation zu *safety* neu!
- Zeitredundanz ist ein neuer Begriff!
- Relation zu *liveness* neu!

# Nutzen

- “Keine Fehlertoleranz ohne Redundanz” nachweisbar.
- Redundanz messbar (Zählen von redundanten Zuständen/Transitionen).
- Systeme bezüglich Redundanz vergleichbar:
  - TMR ist redundanzoptimal bzgl. Sicherheit und Lebendigkeit.
  - TMR ist nicht redundanzoptimal bzgl. Sicherheit.
- Methodologische Basis für effiziente Fehlertoleranzverfahren.

# Danksagungen

- Diese Folien wurden hergestellt unter Verwendung von pdfL<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X und Klaus Guntermanns PPower4.

## Literatur

- [1] Bowen Alpern and Fred B. Schneider. Defining liveness. *Information Processing Letters*, 21:181–185, 1985.
- [2] Felix C. Gärtner and Hagen Völzer. Redundancy in space in fault-tolerant systems. Technical Report TUD-BS-2000-06, Department of Computer Science, Darmstadt University of Technology, Darmstadt, Germany, July 2000.
- [3] T. R. N. Rao and E. Fujiwara. *Error-control coding for computer systems*. Prentice-Hall, 1989.