

5

Sincronizarea proceselor

12 martie 2012 - 18 martie 2012

- **OSC**

- Capitolul 6 – Process Synchronization
 - Secțiunile 6.1-6.5, 6.6.1, 6.6.2, 6.8.2-6.8.4
- Capitolul 7 - Deadlocks

- **MOS**

- Capitolul 2 – Processes and Threads
 - Secțiunile 2.3.1–2.3.6, 2.3.9, 2.4.2
- Capitolul 3 - Deadlocks

- **Little Book of Semaphores**

- Capitolele 1, 2, 3
- Capitolul 4 – Secțiunile 4.1, 4.2

- Problematika IPC
- Condiții de cursă; sincronizare
- Regiuni critice
- Semafoare; mutexuri; bariere
- Problema producător-consumator
- Problema cititori-scriitori
- Deadlock-uri

- Colaborare
 - schimb de informație
 - partajarea informației

- Concurență/competiție
 - acces exclusiv (regiuni critice)
 - rezultate predictibile
 - accesul concurent poate produce date incoerente
 - serializarea accesului

- Coordonare/secvențializare
 - ordonarea acțiunilor unui proces în funcție de acțiunile altui proces
 - sincronizare

- Un proces (P1) folosește resursa R
 - Un alt proces (P2) solicită resursa R prelucrată de P1
 - P2 trebuie să aștepte (**acces exclusiv**) eliberarea resursei R
-
- P1 folosește R1 și produce R2
 - P2 solicită R2
 - P2 trebuie să aștepte ca P1 să producă R2 (**sincronizare**)
-
- Mecanisme de tip eveniment
 - **signal/notify** – notifică producerea evenimentului/acțiunii
 - **wait** – așteaptă producerea evenimentului pentru sincronizare

- Resursă comună – fișier, zonă de memorie

- Situație

 - `a = 0 /* initializare */`

 - două instanțe de execuție rulează

 - `if (a == 0)`

 - `a++;`

 - Ce valoare va avea a după execuție?

proces 1

proces 2

a = 0

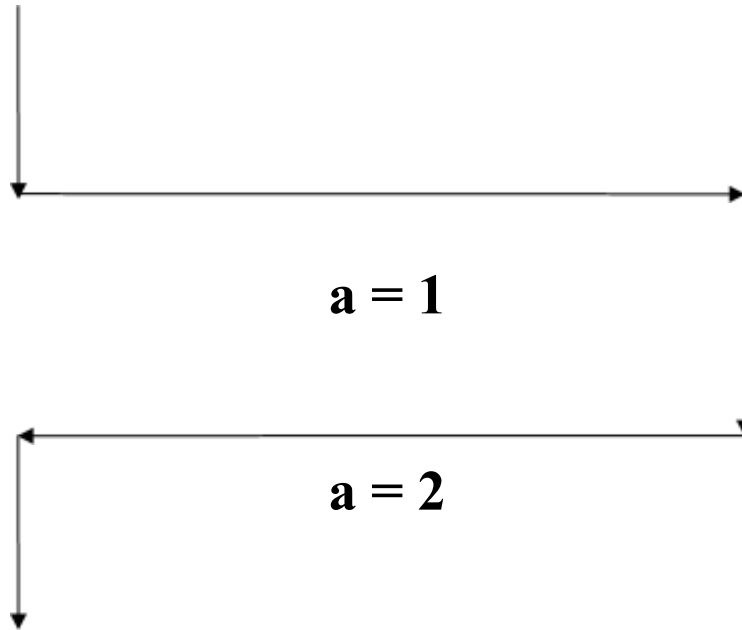
if (a == 0)

**if (a == 0)
a++;**

a = 1

a++;

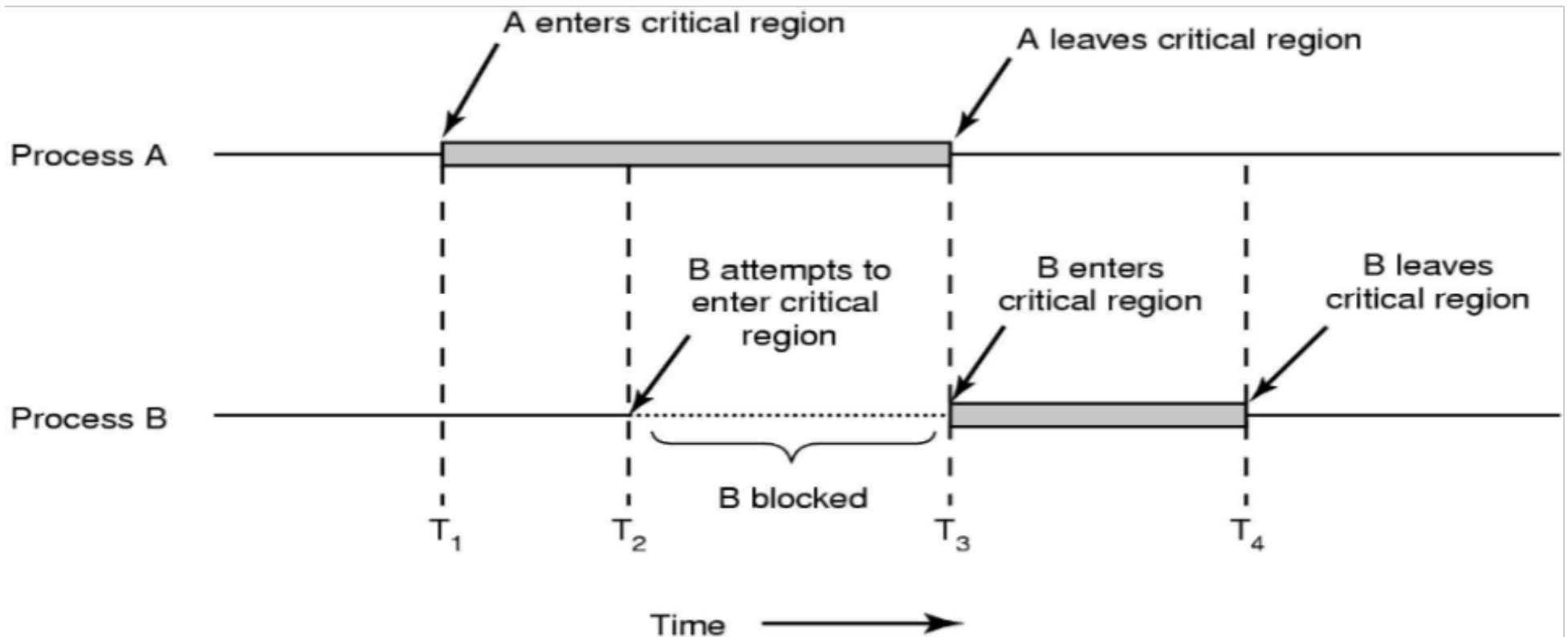
a = 2



- Operații care se execută într-un singur ciclu de instrucțiune
- În câte cicluri se execută a++?
- Secvență posibilă:

thread1	thread2	a	reg1	reg2
load a, reg1		0	0	0
inc reg1		0	1	0
	load a, reg2	0	1	1
	inc reg2	0	1	1
	store reg2, a	1	1	1
store reg1, a		1	1	1

- Critical sections
- Părți din program în care sunt accesate resurse partajate
- Pot fi executate în paralel de mai multe instanțe de execuție
- Exemple
 - a++
 - parcurgerea/adăugarea/ștergerea unor elemente dintr-o listă
- Se pot genera condiții de cursă
 - soluție: protejare prin excludere mutuală
 - o singură instanță de execuție are acces la regiunea critică
 - serializarea accesului



- Implementare busy-waiting
 - procesul care așteaptă să intre în regiunea critică folosește procesorul
 - testare în buclă a valorii unei variabile

- Implementare blocantă
 - procesul care așteaptă să intre în regiunea critică este trecut în starea **BLOCKED**
 - când regiunea critică este liberă, procesul este trecut în starea **READY/RUNNING**

- Asigură protecție doar pe sisteme uniprocessor
 - pe un sistem uniprocessor o schimbare de context este inițiată numai prin intermediul unei întreruperi
 - dezactivare întreruperi = nu mai există schimbări de context

- Avantaje/dezavantaje
 - simplitate
 - relativ lentă
 - funcționează doar pe sisteme uniprocessor
 - poate fi folosită doar din cod kernel

- Codul kernel este cod executat de toate procesele
 - structurile de date ale kernel-ului sunt susceptibile la condiții de cursă
- Kernel preemptiv
 - un proces poate fi preemptat în timp ce rulează cod kernel
 - mai complex de implementat
 - timp bun de răspuns
- Kernel non-preemptiv
 - procesul care rulează cod kernel nu poate fi preemptat decât la ieșirea din kernel
 - mai simplu de implementat
 - latență mai mare
 - pot apărea probleme de sincronizare pe sisteme SMP

```
void LOCK(void)  
{  
    while (lock > 0)  
        continue;  
    lock++;  
}
```

```
void UNLOCK(void)  
{  
    lock--;  
}
```

- La intrarea în regiunea critică se apelează LOCK
- La ieșirea din regiunea critică se apelează UNLOCK
- Este implementarea corectă?

- TestAndSet/TSL (Test and Set Lock)
 - compare & exchange în alte denumiri (cmpxchg)
- TSL RX, LOCK
 - se citește variabila LOCK în registrul RX
 - se pune valoarea TRUE (activat) în LOCK
 - operația se execută atomic
- Echivalent cu

```
boolean TestAndSet(boolean *target)
{
    boolean rv = *target;
    *target = TRUE;
    return rv;
}
```

- Exemplu de utilizare TestAndSet

```
do {  
    while (TestAndSetLock(&lock))  
        continue;  
    /* regiune critica */  
    lock = FALSE;  
    /* regiune non-critica */  
} while (TRUE);
```


enter_region:

TSL RX, LOCK

CMP RX, 0

JNE enter_region

exit_region:

MOV LOCK, 0

- Necesită suport hardware
- Pe sistemele multiprocesor se folosesc în combinație cu acces exclusiv la magistrală
- Soluție independentă de numărul de procesoare

- De ce nu busy-waiting?
 - irosire timp procesor
- Când este util busy-waiting?
 - când timpul de așteptare este mic
- Excludere mutuală prin blocare
 - **sleep()** -> trece procesul în starea BLOCKED
 - **wakeup()** -> trece procesul în starea READY
 - necesită suportul scheduler-ului

- Două tipuri de procese
 - procese producător
 - procese consumator

- Un buffer comun de elemente

- Un producător nu poate produce dacă bufferul este plin
- Un consumator nu poate consuma dacă bufferul este gol

Problema producător-consumator (sleep & wakeup)

void producer(void)

```
{  
  
int item;  
  
while (TRUE) {  
    item = produce();  
    if (count == N)  
        sleep();  
    insert_item(item);  
    count++;  
    if (count == 1)  
        wake_up(consumer);  
}  
}
```

void consumer(void)

```
{  
  
int item;  
  
while (TRUE) {  
    if (count == 0)  
        sleep();  
    item = remove_item(item);  
    count--;  
    if (count == N-1)  
        wake_up(producer);  
    consume_item(item);  
}  
}
```

condiție de cursă:
se pierde wake-up-ul

- Rezolvarea problemelor cu sleep și wakeup
- Dijkstra 1965

- Semaforul are asociat un contor
- Operații pe semafor - atomice
 - P (proberen = to test) (down/get/acquire)
 - contorul este decrementat dacă este strict pozitiv
 - altfel, procesul este trecut în starea BLOCKED
 - V (verhogen = to increment) (up/post/release)
 - contorul este incrementat
 - dacă există procese blocate la semafor sunt trezite

```
semaphore to_full = N;  
semaphore to_empty = 0;
```

```
void consumer(void)
```

```
{  
  
    int item;  
  
    while(TRUE) {  
        P(to_empty);  
        item = remove_item();  
        V(to_full);  
        consume_item();  
    }  
}
```

```
void producer(void)
```

```
{  
  
    int item;  
  
    while (TRUE) {  
        item = produce_item();  
        P(to_full);  
        insert_item(item);  
        V(to_empty);  
    }  
}
```

- Semafoare binare
- Două stări:
 - locked
 - unlocked
- Asemănător unui spinlock fără busy-waiting

P(mutex);

/* regiune critica */

V(mutex)

```
semaphore to_full = N;  
semaphore to_empty = 0;  
semaphore mutex = 1;
```

```
void consumer(void)
```

```
{  
    int item;  
    while(TRUE) {  
        P(to_empty);  
        P(mutex);  
        item = remove_item();  
        V(mutex);  
        V(to_full);  
        consume_item();  
    }  
}
```

```
void producer(void)
```

```
{  
    int item;  
    while (TRUE) {  
        item = produce_item();  
        P(to_full);  
        P(mutex);  
        insert_item(item);  
        V(mutex);  
        V(to_empty);  
    }  
}
```



Asigurarea excluderii mutuale la lucrul cu bufferul


```
mutex_lock:  
  TSL RX, MUTEX  
  CMP RX, 0  
  JZE ok  
  CALL sched_yield  
  JMP mutex_lock  
ok:
```

```
mutex_unlock:  
  MOV MUTEX, 0  
  ...
```

- Similară cu implementarea spinlock-urilor (non-busy waiting)
- Simplă și eficientă (nu necesită trap în kernel dacă regiunea critică este liberă)



```
typedef struct {
```

```
    int value;
```

```
    struct process *list;
```

```
}
```

```
void down(semaphore *s)
```

```
{
```

```
    s->value--;
```

```
    if (s->value < 0) {
```

```
        add(s->list, current_process);
```

```
        sleep();
```

```
    }
```

```
}
```

```
void up(semaphore *s)
```

```
{
```

```
    if (s->value < 0) {
```

```
        process = remove_process(s->list);
```

```
        wakeup(process);
```

```
    }
```

```
    s->value++;
```

Implementare semafor

- **Deadlock**

- două procese așteaptă la un semafor deținut de celălalt proces
- P0: `down(&sem_a); down(&sem_b); ...`
- P1: `down(&sem_b); down(&sem_a); ...`
- P0 este planificat înainte de obținerea lui `sem_b`

- **Starvation**

- adăugarea/eliminarea proceselor din lista de procese a unui semafor se face în ordinea LIFO
- așteptare nedefinită
- priorități statice

- Situația în care diverse instanțe de execuție solicită acces la o resursă (fișier/memorie/bază de date)
- Acces de citire sau de scriere
- Constrângerile de sincronizare
 - oricâți cititori pot fi în regiunea critică la un moment dat
 - scriitorii trebuie să aibă acces exclusiv la regiunea critică
- Utilă în aplicațiile cu mulți cititori

```
do {  
    down(&excl);  
    ...  
    /* do writing */  
    ...  
    up(&excl);  
} while (TRUE);
```

```
do {  
    down(&mutex);  
    read_count++;  
    if (read_count == 1)  
        down(&excl);  
    up(&mutex);  
    ...  
    /* do reading */  
    ...  
    down(&mutex)  
    read_count--;  
    if (read_count == 0)  
        up(&excl);  
    up(&mutex);  
} while (TRUE);
```

- Problemă la soluția precedentă
 - posibil starvation de scriitori
 - dacă există un flux constant de cititori, scriitorii nu mai intră în regiunea critică

- Încercați
 - implementarea unei soluții care să evite starvation
 - implementarea unei soluții cu prioritate pe scriitori
 - încercați, în primă fază, să nu folosiți “Little Book of Semaphores”

```
void consumer(void)
```

```
{
```

```
    int item, i;
```

```
    message m;
```

```
    while(TRUE) {
```

```
        receive(producer, &m);
```

```
        item = extract_item(m);
```

```
        consume_item();
```

```
    }
```

```
}
```

```
void producer(void)
```

```
{
```

```
    int item, i;
```

```
    message m;
```

```
    while (TRUE) {
```

```
        item = producer_item();
```

```
        build_msg(&m, item);
```

```
        send(consumer, &m);
```

```
    }
```

```
}
```

- Număr finit de resurse (memorie, I/O, CPU)
 - pot exista instanțe de resurse (2 CPU, 5 imprimante etc.)
- Set de procese care solicită concurent accesul la resurse
 - cerere (request) de folosire a resursei
 - poate fi furnizată imediat sau trebuie să aștepte eliberarea resursei de alt proces
 - malloc/open
 - folosire (use)
 - eliberare (release)
 - free/close

- Excludere mutuală
 - o resursă este deținută în mod non-partajat
- Deține și așteaptă (hold & wait)
 - un proces deține o resursă și așteaptă obținerea altor resurse deținute de alte procese
- Fără preempție
 - resursele nu pot fi preemptate – un proces eliberează o resursă doar voluntar
- Așteptare circulară (circular wait)
 - există o mulțime $\{P_0, P_1, \dots, P_n\}$ de procese
 - P_0 așteaptă o resursă deținută de P_1
 - P_1 așteaptă o resursă deținută de P_2
 - ... P_n așteaptă o resursă deținută de P_0

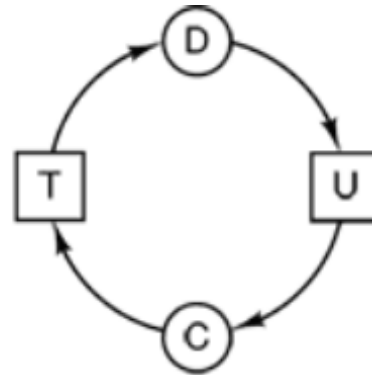
- Nodurile reprezintă
 - resurse – pătrate
 - procese – cercuri
- Arcele reprezintă
 - resursă deținută – arc de la resursă la proces
 - resursă dorită – arc de la proces la resursă
- Se poate demonstra că
 - dacă nu există ciclu în graf, atunci nu există deadlock
 - dacă există ciclu în graf, este posibil să existe deadlock



(a)

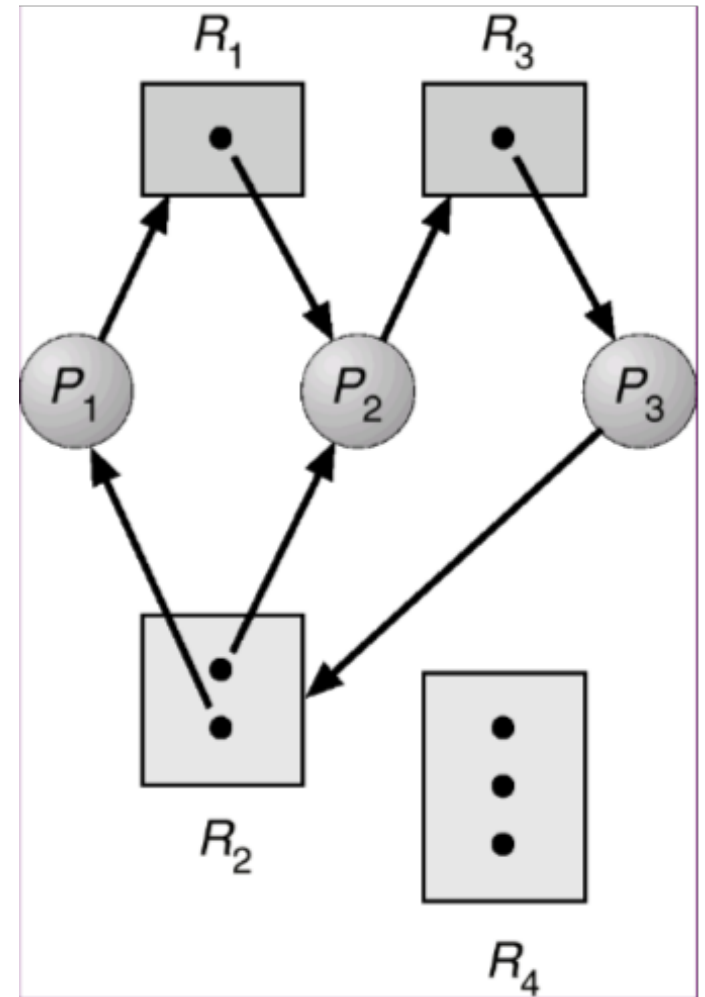


(b)



(c)

- (a) procesul A deține resursa R
- (b) procesul B solicită resursa S
- (c) deadlock



- Se analizează graful de alocare a resurselor
- Se descoperă ciclurile din graf
- Este posibil să existe ciclu dar nu deadlock
- Există algoritmi formali care pot detecta deadlock-urile din sistem
- Algoritmul struțului (UNIX, Windows)
 - “nu-mi pasă” (laissez-faire)

- Se cunoaște ordinea în care un proces solicită resursele
- Pe baza acestor cunoștințe se poate planifica accesul la resurse
- Secvență sigură
 - o secvență de proces $\langle P_1, P_2, \dots, P_n \rangle$
 - solicitările lui P_i pot fi satisfăcute cu resursele actuale libere sau cele deținute de P_j ($j < i$)
- Stare sigură (safe state) a sistemului
 - există o secvență sigură pentru procesele sistemului
- Stare nesigură - deadlock

- Una din cele 4 condiții necesare pentru existența unui deadlock nu este satisfăcută
- Excludere mutuală
 - greu de eliminat
 - o bună parte din resurse sunt intrinsec non-partajabile
- Hold and wait
 - se cer toate resursele de la început

- No preemption
 - dacă un proces solicită resurse ocupate, eliberează resursele proprii

- Așteptare circulară
 - ordonare a resurselor ($R_1 < R_2 < \dots < R_n$)
 - dacă un proces solicită R_i trebuie să solicite și R_j ($j < i$)
 - dacă un proces eliberează R_j trebuie să elibereze R_i ($j < i$)

- Terminarea procesului
 - toate procesele care “participă” la deadlock
 - câte un proces până la dispariția deadlock-ului

- Preemptarea resurselor
 - preemptare resurse de la anumite procese
 - se oferă resursele altor procese

- condiție de cursă
- acces exclusiv
- sincronizare
- regiune critică
- TSL
- spinlock
- semafor
- mutex
- barieră
- barieră reentrantă
- producător-consumator
- cititori-scriitori
- deadlock
- graf de alocare a resurselor
- semafor
- prevenire/evitare deadlock

- Descrieți o situație în care un proces poate fi planificat într-un kernel non-preemptiv în momentul în care execută cod kernel.
- De ce folosirea de priorități statice poate conduce la starvation?

- Care din următoarele operații apelează planificatorul de procese/thread-uri?
 - citirea dintr-un fișier
 - deschiderea unui fișier
 - operația P pe un semafor
 - operația V pe un semafor

?

