

Systemy operacyjne (zaawansowane)

Lista zadań nr 6

Na zajęcia 23 listopada 2017

UWAGA! W trakcie prezentacji rozwiązań należy zdefiniować i wyjaśnić pojęcia, które zostały oznaczone **wytłuszczoną** czcionką. Zadania oznaczone jako **(P)** proszę rozwiązać samodzielnie (!!!), a następnie spisać na kartce formatu A4 i oddać prowadzącemu na początku zajęć.

Laptopem z rzutnikiem będą dostępne w trakcie zajęć. W zadaniach oznaczonych **(R)** celem sprawnej prezentacji rozwiązania należy wyświetlić pseudokod odczytany z przenośnego dysku studenta.

Zadanie 1 (R). Opisz semantykę operacji FUTEX_WAIT i FUTEX_WAKE mechanizmu **futex(2)**¹ wykorzystywanego w systemie *Linux* do implementacji środków synchronizacji w przestrzeni użytkownika. Podaj w pseudokodzie² implementację funkcji lock i unlock **semafora binarnego** korzystając wyłącznie z **futeksów** i **atomowej instrukcji** compare-and-swap. Odczyty i zapisy są atomowe.

Podpowiedź: Wartość futeksa wyraża stany (0) *unlocked* (1) $locked \wedge |waiters| = 0$ (2) $locked \wedge |waiters| \geq 0$.

Zadanie 2 (R). Podaj w pseudokodzie implementację **semafora** z operacjami init, wait i post używając wyłącznie muteksów i zmiennych warunkowych. Dopuszczamy ujemną wartość semafora.

Podpowiedź: Semaphore = { critsec: Mutex, waiters: CondVar, count: int, wakeups: int }

Zadanie 3 (R). Podaj w pseudokodzie implementację **blokady współdzielonej** z operacjami init, rdlock, wrlock i unlock używając wyłącznie muteksów i zmiennych warunkowych. Zachowanie implementacji może być niezdefiniowane dla następujących przypadków: zwalnianie blokady do odczytu więcej razy niż została wzięta; zwalnianie blokady do zapisu, gdy nie jest się jej właścicielem; wielokrotne zakładanie blokady do zapisu z tego samego wątku.

Podpowiedź: RWLock = { owner: Thread, readers: int, critsec: Mutex, noreaders: CondVar, nowriter: CondVar, writer: Mutex }

Zadanie 4. Jądro *Linuxa* oferuje mechanizm synchronizacji zwany **seqlock**³ (ang. *sequential lock*). Wyjaśnij zasadę działania **seqlock** i odpowiedz na pytania: Jaki problem rozwiązuje seqlock? Jaki jest najczęstszy przewidywany przypadek użycia? W jakich warunkach nie należy go stosować?

Zadanie 5. Jedną z technik zachowywania spójności współdzielonych struktur danych bez stosowania blokad jest **RCU** (ang. *read-copy-update*) wyjaśniona w artykule **What is RCU, Fundamentally?**⁴. Wymień ograniczenia implikowane przez użycie techniki RCU i podaj przykłady w jakich jej stosowanie jest uzasadnione, a następnie odpowiedz na poniższe pytania:

- Czemu użycie procedury rcu_assign_pointer i rcu_dereference jest niezbędne do modyfikacji i odpowiednio przeglądania struktury danych takich jak lista dwukierunkowa?
- Czemu przeglądanie listy z użyciem list_for_each_entry_rcu nie spowoduje błędu, jeśli równolegle wykonuje się operacja list_add_rcu lub list_add_tail_rcu?
- Kiedy zakończy się wywołanie synchronize_rcu tak, by można było zwolnić element usunięty procedurą list_del_rcu lub list_replace_rcu?

¹<http://man7.org/linux/man-pages/man7/futex.7.html>

²„Python is executable pseudocode. Perl is executable line noise.” – Bruce Eckel

³<https://0xax.gitbooks.io/linux-insides/content/SyncPrim/sync-6.html>

⁴<https://lwn.net/Articles/262464/>

Zadanie 6 (P). Poniżej podano błędną implementację semafora zliczającego z użyciem semaforów binarnych. Znajdź kontrprzykład i zaprezentuj wszystkie warunki niezbędne do jego odtworzenia.

```

1 struct csem {
2     bsem mutex;
3     bsem delay;
4     int count;
5 };
6
7 void init(csem &s, int v) {
8     s.mutex = 1;
9     s.delay = 0;
10    s.count = v;
11 }
12
13 void wait(csem &s) {
14     wait (s.mutex);
15     s.count--;
16     if (s.count < 0) {
17         signal (s.mutex);
18         wait (s.delay);
19     } else {
20         signal (s.mutex);
21     }
22 }
23
24 void signal(csem &s) {
25     wait (s.mutex);
26     s.count++;
27     if (s.count <= 0)
28         signal (s.delay);
29     signal (s.mutex);
30 }

```

Zadanie 7 (P). Rozważmy zasób, do którego dostęp jest możliwy wyłącznie w kodzie otoczonym parą wywołań acquire i release. Chcemy by wymienione operacje miały następujące właściwości:

- mogą być co najwyżej trzy procesy współbieżnie korzystające z zasobu,
- jeśli w danej chwili zasób ma mniej niż trzech użytkowników, to możemy bez opóźnień przydzielić zasób kolejnemu procesowi,
- jednakże, gdy zasób ma już trzech użytkowników, to muszą oni wszyscy zwolnić zasób, zanim zaczniemy dopuszczać do niego kolejne procesy,
- operacja acquire wymusza porządek „pierwszy na wejściu, pierwszy na wyjściu” (ang. *FIFO*).

Podaj co najmniej jeden kontrprzykład wskazujący na to, że poniższe rozwiązanie jest niepoprawne.

```

1 mutex = semaphore(1) # implementuje sekcję krytyczną
2 block = semaphore(0) # oczekiwanie na opuszczenie zasobu
3 active = 0           # ilość użytkowników zasobu
4 waiting = 0          # ilość użytkowników oczekujących na zasób
5 must_wait = False    # czy kolejni użytkownicy muszą czekać?
6
7 def acquire():
8     mutex.wait()
9     if must_wait:      # podpowiedź: czy while zamiast if coś zmieni?
10        waiting += 1
11        mutex.signal()
12        block.wait()
13        mutex.wait()
14        waiting -= 1
15    active += 1
16    must_wait = (active == 3)
17    mutex.signal()
18
19 def release():
20     mutex.wait()
21     active -= 1
22     if active == 0:
23         n = min(waiting, 3);
24         while n > 0:
25             block.signal()
26             n -= 1
27     must_wait = False
28     mutex.signal()

```

Zadanie 8 (P). Poniżej podano jedno z możliwych rozwiązań **problemu ucztujących filozofów**⁵. Przypuśćmy, że istnieją dwa rodzaje filozofów: leworęczny i praworęczny; którzy podnoszą odpowiednio lewy i prawy widelec jako pierwszy. Widelce są ponumerowane odwrotnie do wskazówek zegara. Pokaż, że jakkolwiek układ pięciu ucztujących filozofów z co najmniej jednym leworęcznym i praworęcznym zapobiega zakleszczeniom i głodzeniu.

```
1 semaphore fork [5] = {1, 1, 1, 1, 1};
2
3 void righthanded (int i) {
4     while (true) {
5         think ();
6         wait (fork[(i+1) mod 5]);
7         wait (fork[i]);
8         eat ();
9         signal (fork[i]);
10        signal (fork[(i+1) mod 5]);
11    }
12 }
13
14 void lefthanded (int i) {
15     while (true) {
16         think ();
17         wait (fork[i]);
18         wait (fork[(i+1) mod 5]);
19         eat ();
20         signal (fork[(i+1) mod 5]);
21         signal (fork[i]);
22    }
23 }
24
25 void main() {
26     parbegin( ?handed(0), ?handed(1), ?handed(2), ?handed(3), ?handed(4));
27 }
```

⁵Tanenbaum, §2.5.1