

Esercitazione [03]

Sincronizzazione inter-Processo

Riccardo Lazzeretti – lazzeretti@diag.uniroma1.it

Serena Ferracci

Sistemi di Calcolo 2

Programmazione dei Sistemi di Calcolo Multi-Nodo

Corso di Laurea in Ingegneria Informatica e Automatica

A.A. 2019-2020

Sommario

- Soluzione esercitazione precedente
- Gestione degli errori
- Produttore - Consumatore
- Sincronizzazione inter-processo

Esercitazione precedente: Accesso in mutua esclusione a N risorse

- Disponibilità di un numero N di risorse, ognuna delle quali può essere usata in mutua esclusione
- M thread in concorrenza devono accedere a queste risorse ($M > N$)

Accesso in mutua esclusione a N risorse – Variante2

- Provate a aumentare sensibilmente il tempo nella sleep
- Cosa può succedere?
 - Il main dopo aver creato i thread esce (avete premuto CTRL+D prima che i thread avessero finito il lavoro), distrugge il semaforo e libera la sua memoria
 - Un thread ancora in esecuzione potrebbe non trovare più il semaforo

Accesso in mutua esclusione a N risorse – Esercizio2

- Come risolvere il problema?
 - Uso di una variabile che conta quanti thread sono attualmente aperti
 - Il main la incrementa quando crea un thread
 - Il thread la decrementa prima di terminare
 - Solo quando la variabile è 0 si può chiudere e distruggere il semaforo
 - Attenzione: l'accesso alla variabile potrebbe causare problemi di concorrenza
 - Bisogna usare un semaforo per garantire la mutua esclusione
 - Possiamo usare lo stesso semaforo o è meglio usarne uno nuovo?

Protocol idea

```
int main(int argc, char* argv[]) {
    ...
    cont = 0;
    sem_init(&sem2, 0, 1);

    for (int i = 0; i < THREAD_BURST; ++i) {
        ...
        pthread_create(&thread_handle, NULL,
                       client, args);
        sem_wait(&sem2);
        ++cont;
        sem_post(&sem2);
    }
    pthread_detach(thread_handle);
    ...

    while (cont>0);

    ...
    sem_destroy(semaphore);
    sem_destroy(&sem2);
    free(semaphore);
    free(&sem2);
    pthread_exit(NULL);
}
```

```
void* client(void* arg_ptr) {
    ...
    sem_wait(&sem2);
    --cont;
    sem_post(&sem2);
    return NULL;
}
```

Accesso in mutua esclusione a N risorse – Esercizio2

- La soluzione comporta busy waiting del thread main
- Possiamo risolvere il problema senza avere problemi di mutua esclusione su una variabile contatore?

Protocol idea

```
int main(int argc, char* argv[]) {
    ...
    thread_ID = 0;
    sem_init(&sem2, 0, 0);

    for (int i = 0; i < THREAD_BURST; ++i) {
        ...
        pthread_create(&thread_handle, NULL,
                      client, args);
        ++thread_ID;
    }
    pthread_detach(thread_handle);
    ...

    for (int i = 0; i < thread_ID; ++i)
        sem_wait(&sem2);

    ...
    sem_destroy(semaphore);
    sem_destroy(&sem2);
    free(semaphore);
    free(&sem2);
    pthread_exit(NULL);
}
```

```
void* client(void* arg_ptr) {
    ...
    sem_post(&sem2);
    return NULL;
}
```



Gestione degli Errori

- Tipicamente, una system call POSIX restituisce -1 per segnalare il fallimento dell'operazione richiesta
 - conoscerne la causa può essere molto utile!
 - Alcune funzioni settano il parametro `errno`

`int errno` (*variabile globale*)

- Per poterla ispezionare: `#include <errno.h>`
- In caso di errore, viene settata con un opportuno codice che indica la causa del fallimento
- È possibile ottenere una descrizione «testuale» del codice di errore tramite la funzione `strerror()` da `<string.h>`

Gestione degli Errori - Esempio

```
#include <errno.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
...
int ret = my_call(arg1, ..., argN);
if (ret) {
    printf("Error in my_call: %s\n", strerror(errno));
    exit(EXIT_FAILURE);
}
```

Gli errori vanno **sempre** gestiti esplicitamente

➤ possiamo pensare di meccanizzare le operazioni?

Gestione degli Errori – Macro (1/2)

```
#include <stdio.h>
```

```
#include <errno.h>
```

```
void perror(const char *str);
```

- Stampa la stringa `str`, seguita dal messaggio di errore relativo a `errno`.
- Se `str` è `NULL` stampa solo messaggio di errore relativo a `errno`.
- L'output è stampato sul default error stream (la console se non sostituito)

Gestione degli Errori – Macro (2/2)

```
=====
// for most common syscalls
#define handle_error(msg) \
do { \
    perror(msg); \
    exit(EXIT_FAILURE); \
} while (0)

// for pthread library only and other functions that
// do not set errno
#define handle_error_en(ret,msg) \
do { \
    errno = ret; \
    perror(msg); \
    exit(EXIT_FAILURE); \
} while (0)
=====
```

Macro definite in common.h

Produttore Consumatore

- Prendiamo il codice `producer_consumer.c` in cui non viene garantita la mutua esclusione
- Ruolo delle variabili globali:
 - R: numero di risorse (lunghezza dell'array)
 - N: numero di produttori
 - M: numero di consumatori
 - O: numero di operazioni per produttori e consumatori
- Compilazione:
`gcc -o producer_consumer
producer_consumer.c -lpthread`

Produttore Consumatore

- Risolvere il problema nei seguenti quattro scenari, come illustrato nella lezione teorica
 - $1 : 1$ (1 produttore, 1 consumatore)
 - $1 : M$ (1 produttore, M consumatori)
 - $N : 1$ (N produttori, 1 consumatore)
 - $N : M$ (N produttori, M consumatori)
- Si consiglia di creare 4 soluzioni distinte

Obiettivi Esercitazione:

Sincronizzazione Interprocesso

- Come usare i named semaphores per implementare meccanismi di sincronizzazione tra processi diversi
- Paradigma Produttore-Consumatore tra più processi con letture e scritture da un buffer circolare su file.

Sincronizzazione inter-Processo

- Come sincronizzare processi diversi con i semafori?
 - Usando `sem_init` impostare `pshared` $\neq 0$
 - Per essere accessibile da altri processi, il semaforo va allocato in un'area di memoria condivisa
 - Accedendo a quest'area di memoria, un altro processo può recuperare il puntatore al semaforo
- Una soluzione più semplice consiste nell'usare i *named* semaphores...

Named Semaphore

- È identificato univocamente dal suo nome
 - Stringa con terminatore che inizia con uno slash (es. `/semaforo`)
 - Processi diversi accedono allo stesso semaforo tramite il nome
 - shared memory gestita direttamente dall'OS
- Creato con **`sem_open()`** ← e non con `sem_init()`
- Operazioni di **`sem_wait()`** e **`sem_post()`** restano invariate
- Ogni processo, terminato il lavoro, esegue **`sem_close()`**
- Un processo deve distruggere il semaforo con **`sem_unlink()`**
 - Il processo che esegue il comando non ha più accesso al semaforo
 - Quando tutti i processi hanno terminato di lavorare con un semaforo named, il semaforo viene così rimosso definitivamente dal sistema...

Named Semaphore in C - `sem_open` (1/4)

- Due possibili signature

- `sem_t *sem_open(const char *name, int oflag);`
- `sem_t *sem_open(const char *name, int oflag, mode_t mode, unsigned int value);`

- Parametri

- Nome del semaforo (stringa con terminatore che inizia con `/`)
- Flag che controllano la open (definiti in `fcntl.h`)
 - `O_CREAT`: il semaforo viene creato se non esiste già
 - `O_CREAT|O_EXCL`: se il semaforo già esiste viene lanciato un errore
 - In caso di creazione, user e group ID del semaforo sono quelli del processo chiamante
- In assenza di flag da specificare, il valore da utilizzare è 0
- Se `O_CREAT` compare nei flag, vanno specificati altri due parametri.....

Named Semaphore in C - `sem_open` (2/4)

- Il parametro `mode` specifica i permessi del semaforo
 - Maschera ottale nella forma `0xyz`
 - `x` specifica i permessi per il proprietario
 - `y` specifica i permessi per il gruppo
 - `z` specifica i permessi per gli altri utenti
 - `x`, `y`, `z` sono costruiti «sommando» i seguenti valori
 - 0: nessun permesso
 - 1: permesso di esecuzione
 - 2: permesso di scrittura
 - 4: permesso di lettura
 - es: `0640` significa che
 - Il proprietario può leggere e scrivere (ma non eseguire)
 - Gli utenti del gruppo possono solo leggere
 - Tutti gli altri non possono né leggere né scrivere

Named Semaphore in C - `sem_open` (3/4)

- Per il `mode` è anche possibile usare le macro definite in `sys/stat.h`
 - es: `S_IRUSR` è il permesso di lettura per il proprietario
- Il quarto parametro è il valore con cui inizializzare il semaforo stesso
 - Deve essere *non-negativo*
 - Analogo all'omonimo parametro della `sem_init`
- Se viene specificato `O_CREAT` (non in OR | con `O_EXCL`) ed il semaforo già esiste, gli ultimi due parametri vengono ignorati

Named Semaphore in C - `sem_open` (4/4)

- In caso di successo, ritorna un puntatore al named semaphore appena aperto
- In caso di fallimento, ritorna `SEM_FAILED` e setta `errno`
- Se il fallimento è dovuto al fatto che già esiste un semaforo con quel nome, `errno` viene impostato a `EEXIST`

Named Semaphore in C

`sem_close` e `sem_unlink`

- `sem_close` chiude il semaforo per il processo corrente, liberando le risorse allocate per esso
 - argomento: puntatore `sem_t*` ottenuto da `sem_open`
 - Se un thread chiude un semaforo, il comportamento di altri thread bloccati sul semaforo non è definibile
- `sem_unlink` serve a distruggere il semaforo nell'OS
 - prende come argomento la stringa che identifica univocamente il named semaphore (come se fosse un file)
 - il semaforo verrà quindi distrutto non appena ciascun processo che lo ha aperto in precedenza lo avrà chiuso
 - Nota: nella pratica spesso è un singolo processo ad eseguire unlink dopo che tutti hanno fatto close

Named Semaphore - Esercizio

- Scheduler con sincronizzazione inter-processo secondo il paradigma client-server
 - Il server crea il semaforo per consentire l'accesso in sezione critica al massimo a `NUM_RESOURCES` thread per volta
 - Il client lancia `THREAD_BURST` thread per volta che si sincronizzano tramite il semaforo creato dal server
- Sorgenti: `server.c` `client.c`
 - Completare le parti contrassegnate con *TODO*
- Compilazione tramite `Makefile`
 - Il server richiede `util.c` e `util.h`
 - Client e server vanno entrambi linkati alla libreria `pthread`
- Esecuzione: lanciare prima il server, poi in un altro terminale avviare una istanza del client
- In `util.h` sono definite le macro per la gestione degli errori

Funzione sem_getvalue()

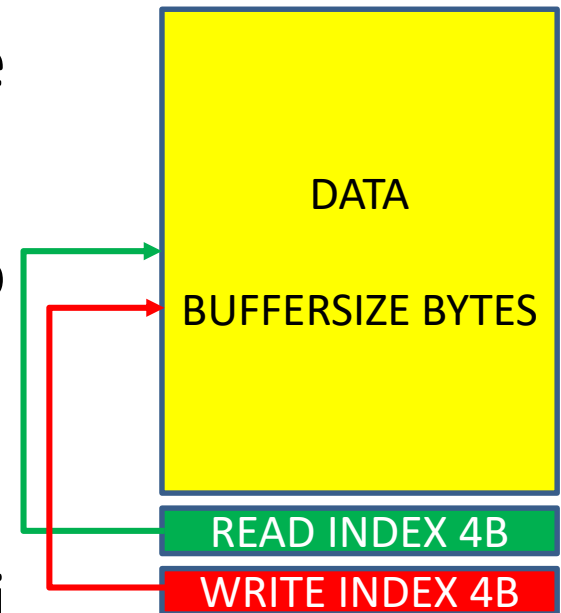
- Consente di leggere il valore corrente di un semaforo
- `int sem_getvalue(sem_t *sem, int *sval);`
 - Parametri di input
 - Puntatore al semaforo
 - Puntatore ad un int che verrà settato al valore del semaforo
 - Ritorna 0 in caso di successo, -1 in caso di errore
- Se la coda di attesa del semaforo non è vuota, `*sval` su sistemi Linux sarà settato a 0
 - su altri sistemi operativi POSIX-compliant può invece assumere valore negativo (pari al numero di thread in coda)

Esercizio per casa

- Paradigma Produttore-Consumatore tra più processi con letture e scritture da un buffer circolare su file.
- Questa volta usiamo un buffer su un file che viene scritto dai produttori e letto dai consumatori.

Buffer circolare su file

- Il file che viene usato come buffer circolare è un file binario
- Gli ultimi 4 byte rappresentano l'indice di scrittura
- I penultimi 4 quello di lettura
- Il file viene creato quando si lancia il produttore che inizializza i valori del buffer e gli indici



Lettura di un int da buffer su file (1)

- Il cursore del file può essere spostato attraverso la funzione:
 - `int fseek (FILE * stream, long int offset, int origin);`
- Per effettuare una lettura ci spostiamo prima alla fine del file e leggiamo l'indice di lettura
- Poi spostiamo il cursore a quell'indice e leggiamo il valore che ci interessa

Lettura di un int da buffer su file (2)

- Una volta fatta la lettura, dobbiamo spostare il cursore verso la fine del file per incrementare l'indice di lettura di `sizeof(int)` bytes
- N.B. stiamo usando un buffer circolare quindi nell'incrementare dobbiamo sempre effettuare l'operazione modulo `buffer_size`
- La stessa cosa vale per la scrittura!

Mutua esclusione in lettura e scrittura sul buffer

- Ogni volta che viene effettuata una lettura o una scrittura bisogna aggiornare gli indici...
 - Il file è una risorsa critica che può dar luogo a race conditions, va acceduta in mutua esclusione!
- Abbiamo bisogno di un semaforo named *sem_cs* a cui si può accedere da più processi per regolare l'accesso in sezione critica
- Il semaforo va inizializzato ad 1

Producer / Consumer

- Ci servono altri due semafori:
 - **sem_filled**: controlla se il buffer contiene almeno un elemento da leggere. Se non ci sono elementi da leggere il consumer deve attendere. Il semaforo va inizializzato a 0. Il consumer fa wait su questo semaforo, ed il producer post.
 - **sem_empty**: controlla se il buffer è pieno. Se è pieno il producer deve attendere che si svuoti. Va inizializzato alla dimensione del buffer. Il consumer quindi fa post, ed il producer wait.

In pratica... (1)

- *common.c* e *common.h* contengono le funzioni già implementate che leggono e scrivono sul buffer
- *handle_error*, macro già definita in *common.h* usarla per la gestione degli errori
- Bisogna gestire l'accesso alle risorse in mutua esclusione attraverso semafori named in *producer.c* e *consumer.c*

In pratica... (2)

- **Compilazione:** usare il makefile incluso
- **Esecuzione:** lanciare il producer e poi a parte il consumer. La somma finale dei valori stampati da producer e da consumer deve coincidere
- Il file usato come buffer può essere analizzato con un editor esadecimale (ad es. xxd o hexdump -C da shell)