

# Sincronización de Procesos

# Agenda

- 1 Objetivos
- 2 Fundamentos
- 3 El problema de la sección crítica

# Objetivos

- Presentar el problema de las secciones críticas, cuyas soluciones pueden utilizarse para asegurar la coherencia de los datos compartidos.
- Presentar soluciones tanto software como hardware para el problema de las secciones críticas.

# Fundamentos

- Acceso concurrente a datos compartidos puede resultar con datos inconsistentes.
- Mantener datos consistentes requiere de mecanismos para asegurar la ejecución ordenada de procesos cooperativos.

# Problema Consumidor-Productor

- Suponga una solución para el problema del consumidor-productor con buffer limitados.
- Utilizando un entero **counter** para manejar los buffers. Inicializado en 0, se incrementa cada vez que se añade nuevo elemento y se decrementa cada vez que se elimina un elemento del buffer.

# Variables compartidas por procesos C - P

```
#define BUFFER_SIZE 10

typedef struct {
    ....
} item;

item buffer[BUFFER_SIZE];
int in = 0;
int out = 0;
int counter = 0;
```

## Variables compartidas por procesos C - P

```
// Productor.
item nextProduced;

while (true) {
    /* produce an item and
    put in nextProduced */

    // do nothing (full)
    while (counter == BUFFER_SIZE);

    buffer[in] = nextProduced;
    in = (in + 1) % BUFFER_SIZE;
    counter++;
}
```

```
// Consumidor.
item nextConsumed;

while (true) {
    // do nothing (empty)
    while (counter == 0);

    nextConsumed = buffer[out];
    out = (out + 1) % BUFFER_SIZE;
    counter--;

    /* consume the item
    in nextConsumed */
}
```

## Condición de Carrera (Race Condition)

- Ambas rutinas son correctas por separado, no pueden funcionar correctamente cuando se ejecutan de forma concurrente.
- Se puede demostrar que el valor calculado en algún momento puede ser incorrecto.



## Condición de Carrera (Race Condition)

counter++ puede ser implementado como:

```
register1 = counter  
register1 = register1 + 1  
counter = register1
```

counter-- puede ser implementado como:

```
register2 = counter  
register2 = register2 - 1  
counter = register2
```

## Condición de Carrera (Race Condition)

Considere esta ejecución con `counter = 5` inicialmente:

```
T0: prod. register1 = counter      {register1 = 5}
T1: prod. register1 = register1 + 1 {register1 = 6}
T2: cons. register2 = counter      {register2 = 5}
T3: cons. register2 = register2 - 1 {register2 = 4}
T4: prod. counter = register1      {counter = 6}
T5: cons. counter = register2      {counter = 4}
```

Hemos llegado al estado incorrecto **counter=4**, cuando el valor correcto es 5.

## Condición de Carrera (Race Condition)

- Ejecución de `counter++` y `counter--` es equivalente a una ejecución secuencial donde:
  - instrucciones de menor nivel (registros) se intercalan en cierto orden aleatorio, pero el orden de cada instrucción de alto nivel se conserva.
- Se llega a este estado incorrecto porque se ha permitido que ambos procesos manipulen la variable **counter** de forma concurrente.
- Una situación como ésta, donde varios procesos manipulan y acceden a los mismos datos concurrentemente y el resultado de la ejecución depende del orden concreto en que se produzcan los accesos, se conoce como **Condición de Carrera**.

# El problema de la sección crítica

- Cada proceso tiene un segmento de código llamada **Sección Crítica**
  - cada proceso puede modificar variables comunes, actualizar tablas, escribir archivos, etc.
- Idea principal
  - Cuando un proceso está ejecutando su SC, ningún otro proceso puede ejecutar su correspondiente SC. **Dos procesos no pueden ejecutar su SC al mismo tiempo.**
- El problema de la SC consiste en:
  - Diseñar un protocolo que los procesos puedan usar para cooperar en tal escenario.
- Estructura general de un proceso típico es:
  - **sección de entrada**, solicitud para entrar a SC.
  - **sección crítica**
  - **sección de salida**
  - **sección restante**

# Estructura general de un proceso

```
do {  
    -----  
    |sección de entrada|  
    -----  
    sección crítica  
    -----  
    |sección de salida|  
    -----  
    sección restante  
} while {TRUE};
```

# El problema de la sección crítica

- Cualquier solución al problema de la SC debe satisfacer los tres siguientes requisitos:
  - **Exclusión mutua**
    - Si proceso P está ejecutando su SC, los demás procesos no pueden estar ejecutando sus SC.
  - **Progreso**
    - Si ningún proceso está ejecutando su SC y algunos procesos desean entrar a sus SC, sólo aquellos procesos que no estén ejecutando sus secciones restantes participan de la decisión de cual entrará a su SC.
    - Tal decisión no puede posponerse indefinidamente.
  - **Espera limitada**
    - Existe límite en el número de veces que se permite que otros procesos entren en sus SC después de que otro proceso haya solicitado entrar a su SC.

# El problema de la sección crítica

- Procesos en Modo Kernel pueden estar sujeto a posibles condiciones de carrera.
  - Ej. estructura de datos del kernel que mantenga lista de todos los archivos abiertos en el sistema. Tal lista se modifica cuando se abre (añade) o cierra (elimina) un archivo. ¿Qué sucede si dos procesos abren simultáneamente archivos?

# Métodos para gestionar las SC en los SSOO

- **Kernel Apropiativos**

- proceso puede ser desalojado mientras se ejecuta en modo kernel.
- especialmente difíciles de implementar en arquitecturas SMP.
- Versiones comerciales de UNIX (Solaris, IRIX)
- Linux V2.6 (Procesor type and features – Preemption Model – ...)
- Windows 7, 10.

- **Kernel No Apropiativos**

- proceso no puede ser desalojado, se ejecuta hasta que salga de dicho modo, se bloquee o hasta que ceda voluntariamente el control de la CPU.
- Libre de condiciones de carrera, sólo un proceso activo en el kernel en cada momento.
- Anteriores a Windows 95, kernel tradicional de UNIX. Linux hasta antes de V2.6



# Soluciones a SC

- En general, cualquier solución requiere una herramienta muy simple, un **Cerrojo**. Condiciones de carrera se evitan requiriendo que las regiones críticas se protejan mediante cerrojos.

```
do {  
    -----  
    | adquirir cerrojo |  
    -----  
    sección crítica  
    -----  
    | liberar cerrojo |  
    -----  
    sección restante  
} while (TRUE);
```

# Soluciones a SC

- Hardware de sincronización.
  - Soporte por HW para la SC.
  - Monoprocesadores deshabilitan las interrupciones.
  - Ejecución de código debe ser sin Apropiación.
  - Instrucción TestAndSet() para leer y modificar atómicamente una variable. Es una instrucción de máquina que no puede ser interrumpida por ningún proceso.
  - Implementación en multiprocesador es más difícil y costoso.

# Sincronización en Linux con Pthreads

- Esta API proporciona los cerrojos **mutex**, variables de condición y cerrojos de lectura-escritura para la sincronización de hebras.
- Disponible para programadores y no forma parte de ningún kernel.
- `#include <pthread.h>`
- `pthread_mutex_t mutex;`
- `pthread_mutex_init (&mutex, NULL);`
- `pthread_mutex_lock (&mutex);`
- `pthread_mutex_unlock (&mutex);`

# Sincronización en Linux con clase thread (C++11)

- `#include <mutex>`
- `#include <thread>`
- `std::mutex mutex;`
- `mutex.lock();`
- `mutex.unlock();`