

Capítulo 5: Sincronização de Processos



Capítulo 5: Sincronização de Processos

- Background (Fundo)
- O problema da Seção Crítica
- Solução de Peterson
- Sincronização de Hardware
- Bloqueios mutex
- Semáforos
- Clássicos Problemas de Sincronização
- Monitores
- Exemplos de Sincronização
- Abordagens Alternativas

Objetivos

- Apresentar o conceito de sincronização de processos
- Introduzir o problema da Seção-Crítica e quais soluções podem ser usadas para assegurar a consistência dos dados compartilhados
- Apresentar soluções tanto de software como hardware para o problema da Seção-Crítica
- Examinar vários problemas clássicos de sincronização de processos
- Explorar várias ferramentas que são usadas para resolver problemas de sincronização de processos

Fundo

- Processos podem ser executados simultaneamente
 - Alguns podem ser interrompidos por qualquer tempo, executando parcialmente o trabalho
- O acesso simultâneo a dados compartilhados pode gerar em inconsistência de dados
- Manter dados consistentes requer mecanismos para garantir a execução ordenada de processos cooperantes
- Ilustração do problema:

Suponha que nós esperamos fornecer uma solução para o problema consumidor-produtor que preenche **todos** os buffers. Podemos fazer isso com um **contador** inteiro que controla o número de buffers completos. Inicialmente, o **contador** é definido para 0. Ele é incrementado pelo produtor depois que esse produzir um novo buffer e é decrementado pelo consumidor depois desse consumir o buffer.

Produtor

```
while (true) {  
    /* produce an item in next produced */  
  
    while (counter == BUFFER_SIZE) ;  
        /* do nothing */  
    buffer[in] = next_produced;  
    in = (in + 1) % BUFFER_SIZE;  
    counter++;  
}
```



Consumidor

```
while (true) {  
    while (counter == 0)  
        ; /* do nothing */  
    next_consumed = buffer[out];  
    out = (out + 1) % BUFFER_SIZE;  
    counter--;  
    /* consume the item in next consumed */  
}
```

Condição Corrida

- **counter++** poderia ser implementando como

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

- **counter--** poderia ser implementando como

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

- Considere que essa intercalação de execução com “count = 5” inicialmente:

S0: producer execute	register1 = counter	{register1 = 5}
S1: producer execute	register1 = register1 + 1	{register1 = 6}
S2: consumer execute	register2 = counter	{register2 = 5}
S3: consumer execute	register2 = register2 - 1	{register2 = 4}
S4: producer execute	counter = register1	{counter = 6}
S5: consumer execute	counter = register2	{counter = 4}



Problema da Seção-Crítica

- Considere sistema de n processos $\{p_0, p_1, \dots, p_{n-1}\}$
- Cada processo tem o segmento de código de **seção-crítica**
 - Processos podem sofrer mudanças nas variáveis comuns, atualizando tabelas, escrevendo arquivos, etc
 - Quando um processo está na seção-crítica, nenhum outro poderá estar em sua respectiva seção-crítica
- **Problema de seção-crítica** é projetar/desenhar um protocolo para resolver isso.
- Cada processo deve pedir permissão para entrar na seção-crítica na **entry section (seção de entrada)**, pode sair da seção-crítica com a **exit section (seção de saída)**

Seção Crítica

- Estrutura geral do processo P_i

```
do {  
    entry section  
    critical section  
    exit section  
    remainder section  
} while (true);
```

Algoritmo para o Processo P_i

```
do {  
    while (turn == j);  
        critical section  
    turn = j;  
        remainder section  
} while (true);
```

Solução para Problema da Seção-Crítica

1. **Mutual Exclusion (Exclusão Mútua)** - Se o processo P_i está sendo executado em sua seção crítica, então nenhum outro processo pode executar em suas respectivas seções-críticas.
2. **Progress (Progresso)** – Se nenhum processo está sendo executado em sua seção-crítica e existem alguns processos que desejam entrar nas suas respectivas seções-críticas, então a seleção dos processos que irão entrar na seção-crítica a seguir não poderá ser adiada indefinidamente
3. **Bounded Waiting (Espera Limitada)** – Um limite deve existir no número de vezes que outros processos são permitidos a entrar nas suas seções-críticas depois que um processo solicitou entrar na seção-crítica e antes dessa requisição ser garantida.
 - Assumir que cada processo executa a um velocidade diferente de 0
 - Nenhuma suposição relativa à **velocidade relativa** dos n processos



Manipulação da Seção-Crítica no Sistema Operacional

Duas abordagens dependendo de que se o Kernel é preemptivo ou não preemptivo

- **Preemptive (Preemptivo)** – permite preempção do processo quando executando no modo kernel
- **Non-preemptive (Não preemptivo)** – funciona até sair do modo Kernel, bloquear ou render voluntariamente CPU
 - ▶ Essencialmente livre de condições de corrida no modo kernel

Solução de Peterson

- Boa descrição algorítmica da resolução do problema
- Solução em dois processos:
- Assumir que **load** e **store** instruções de linguagem de máquina são atômicas; isto é, não podem ser interrompidos
- Os dois processos compartilham duas variáveis:
 - `int turn;`
 - `Boolean flag[2]`
- A variável **turn** indica de quem é a vez de entrar na seção crítica
- O array **flag** é usado para indicar se um processo está apto/pronto para entrar na seção crítica. `flag[i] = true` implica que o processo P_i está pronto!

Solução de Peterson(Cont.)

- Provável que três requisitos de CS (seção-crítica) sejam atendidos:
 1. A Exclusão Mútua é preservada:
 P_i entra na CS somente se:
quer `flag[j] = false` ou `turn = i`
 2. Requisito de Progresso é satisfeito
 3. O requisito de Espera Limitada é atendido



Algoritmo do Processo P_i

do {

```
flag[i] = true;
```

```
turn = j;
```

```
while (flag[j] && turn == j);
```

critical section

```
flag[i] = false;
```

remainder section

```
} while (true);
```



Universidade de Brasília

Faculdade UnB Gama 

Sincronização por Hardware

- Muitos sistemas fornecem hardware com suporte para a implementação do código da seção-crítica
- Todas soluções abaixo se baseiam na ideia de locking (**bloqueio**)
 - Regiões críticas protegidas via bloqueios
- Uniprocessadores – poderiam desabilitar interrupções
 - O código atualmente em execução seria executado sem preempção
 - Geralmente muito ineficiente em sistemas multiprocessadores
 - ▶ Sistemas operacionais que usam isso não são amplamente escalonáveis
- Máquinas modernas fornecem instruções atômicas especiais de hardware
 - ▶ **Atômico** = não-interruptível
 - Teste a palavra memória e defina um valor
 - Ou troque o conteúdo de duas palavras de memória



Universidade de Brasília

Faculdade UnB Gama 

Solução para o Problema da Seção-Crítica usando Bloqueios

```
do {  
    acquire lock  
        critical section  
    release lock  
        remainder section  
} while (TRUE);
```

test_and_set Instrução

Definição:

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

1. Executado atomicamente
2. Retorna o valor original do parâmetro passado
3. Define um valor do parâmetro passado para “VERDADEIRO (TRUE)”

Solução usando test_and_set()

- Bloqueio de variável boolean compartilhada, inicializada como FALSE
- Solução:

```
do {  
    while (test_and_set(&lock))  
        ; /* do nothing */  
        /* critical section */  
    lock = false;  
        /* remainder section */  
} while (true);
```

compare_and_swap Instrução

Definição:

```
int compare_and_swap(int *value, int expected, int new_value) {  
    int temp = *value;  
  
    if (*value == expected)  
        *value = new_value;  
    return temp;  
}
```

1. Executado atomicamente
2. Retorna o valor original do parâmetro passado “value”
3. Define a variável “value” o valor do parâmetro passado “new_value” mas somente se “value” == “expected”. Ou seja, a troca ocorre somente sob essa condição.

Solução usando compare_and_swap

- “Lock” inteiro compartilhado inicializado com 0;
- Solução:

```
do {  
    while (compare_and_swap(&lock, 0, 1) != 0)  
        ; /* do nothing */  
    /* critical section */  
    lock = 0;  
    /* remainder section */  
} while (true);
```

Bounded-waiting (Espera Limitada) Mutual Exclusion (Exclusão Múteua) com test_and_set

```
do {
    waiting[i] = true;
    key = true;
    while (waiting[i] && key)
        key = test_and_set(&lock);
    waiting[i] = false;
    /* critical section */
    j = (i + 1) % n;
    while ((j != i) && !waiting[j])
        j = (j + 1) % n;
    if (j == i)
        lock = false;
    else
        waiting[j] = false;
    /* remainder section */
} while (true);
```



Bloqueios Mutex

- Soluções anteriores são complicadas e geralmente inacessíveis para programadores.
- Os designers de Sistemas Operacionais construíram ferramentas de software para resolver problema da seção-crítica
- O mais simples é o bloqueio mutex
- Proteger uma seção crítica primeiro **acquire()** um bloqueio, depois **release()** o bloqueio
 - Variável boolean indicando se o bloqueio está disponível ou não
- Chamadas para **acquire()** e **release()** deve ser atômicas.
 - Geralmente implementado via instruções de hardware atômicas.
- Mas essa solução requer **busy waiting**
 - Esse bloqueio portanto, chamado de **spinlock**



acquire() e release()

- ```
acquire() {
 while (!available)
 ; /* busy wait */
 available = false;;
}
```
- ```
release() {  
    available = true;  
}
```
- ```
do {
 acquire lock
 critical section
 release lock
 remainder section
} while (true);
```





# Semáforos

- Ferramentas de sincronização fornecem mais maneiras sofisticadas (que bloqueios Mutex) para o processo de sincronizar suas atividades.
- Semáforo **S** – variável inteira
- Só pode ser acessado por meio de duas operações indivisíveis (atômicas)

- **wait()** and **signal()**

- ▶ Originalmente chamada **P()** e **V()**

- Definição de **wait()** operation

```
wait(S) {
 while (S <= 0)
 ; // busy wait
 S--;
}
```

- Definição de **signal()** operation

```
signal(S) {
 S++;
}
```



Universidade de Brasília

Faculdade UnB Gama

# Uso de Semáforos

- **Counting semaphore (semáforo contador)** – valor inteiro que pode variar em um domínio irrestrito.
  - **Binary semaphore (semáforo binário)** valor inteiro com intervalo somente entre 0 e 1
    - Igual ao **mutex lock (bloqueio mutex)**
  - Pode resolver vários problemas de sincronização
  - Considere  $P_1$  e  $P_2$  que requer  $S_1$  acontecer antes de  $S_2$   
Criar o semáforo “**synch**” inicializado com 0
- P1 :
- $S_1$  ;
- signal (synch) ;**
- P2 :
- wait (synch) ;**
- $S_2$  ;
- Pode implementar um semáforo contador  $S$  como um semáforo binário



# Implementação de Semáforos

- Deve garantir que os dois processos não podem executar o `wait()` e `signal()` no mesmo semáforo e ao mesmo tempo
- Portanto, a implementação torna-se um problema de seção crítica quando o código `wait` e `signal` são colocados numa seção crítica.
  - Poderia agora haver **busy waiting (espera ocupada)** numa implementação de seção crítica
    - ▶ Porém o código de implementação é curto
    - ▶ Pequena **busy waiting** – a seção crítica raramente ocupada
- Note que algumas aplicações podem gastar muito tempo na seção-crítica e sendo assim essa não é uma boa solução

# Implementação do Semáforo sem Busy waiting

- Para cada semáforo, há uma fila de espera associada
- Cada entrada na fila de espera tem dois itens de dados:
  - Valor (do tipo inteiro)
  - Ponteiro para o próximo registro (nó) na lista
- Duas operações:
  - **block** – coloca o processo invocando as operações na fila apropriada de espera
  - **wakeup** – remove um dos processos da fila de espera e coloca ele na fila dos processos prontos
- ```
typedef struct{  
    int value;  
    struct process *list;  
} semaphore;
```



Implementação do Semáforo sem Busy waiting (Cont.)

```
wait(semaphore *S) {
    S->value--;
    if (S->value < 0) {
        add this process to S->list;
        block();
    }
}

signal(semaphore *S) {
    S->value++;
    if (S->value <= 0) {
        remove a process P from S->list;
        wakeup(P);
    }
}
```



Deadlock e Starvation

- **Deadlock (Impasse)** – dois ou mais processos estão esperando indefinidamente para um evento que pode ser disparado somente por um dos processos de espera
- Sejam S e Q dois semáforos inicializados por 1

P_0	P_1
<code>wait(S);</code>	<code>wait(Q);</code>
<code>wait(Q);</code>	<code>wait(S);</code>
<code>...</code>	<code>...</code>
<code>signal(S);</code>	<code>signal(Q);</code>
<code>signal(Q);</code>	<code>signal(S);</code>

- **Starvation – indefinite blocking(bloqueio indefinido)**
 - Um processo nunca pode ser removido da fila de semáforos considerando que ele está suspenso
- **Priority Inversion (Inversão de prioridades)** – Problema de agendamento quando processo de baixa prioridade aguarda um bloqueio necessário por um processo de alta prioridade
 - Resolvido via **priority-inheritance protocol (protocolo de hierarquia de prioridades)**



Problemas Clássicos de Sincronização

- Problemas clássicos usados para testar esquema de sincronização recém-propostos
 - Bounded-Buffer Problem (Problema do Buffer Limitado)
 - Readers and Writers Problem (Problema de Leitores e Escritores)
 - Dining-Philosophers Problem (Problema dos Filósofos)

Bounded-Buffer Problem (Problema do Buffer Limitado)

- n buffers, cada um pode conter um item
- Semáforos **mutex** inicializados com o valor 1
- Semáforos **full** inicializados com o valor 0
- Semáforos **empty** inicializados com o valor n

Bounded-Buffer Problem (Problema do Buffer Limitado)(Cont.)

- A estrutura do processo produtor

```
do {  
    ...  
    /* produce an item in next_produced */  
    ...  
    wait(empty);  
    wait(mutex);  
    ...  
    /* add next produced to the buffer */  
    ...  
    signal(mutex);  
    signal(full);  
} while (true);
```

Bounded-Buffer Problem (Problema do Buffer Limitado)(Cont.)

- A estrutura do processo produtor

```
do {  
    wait(full);  
    wait(mutex);  
    ...  
    /* remove an item from buffer to next_consumed */  
    ...  
    signal(mutex);  
    signal(empty);  
    ...  
    /* consume the item in next consumed */  
    ...  
} while (true);
```

Problema de Leitores e Escritores

- Um conjunto de dados é compartilhado entre um número de processos concorrentes
 - Readers (Leitores) – leia apenas o conjunto de dados; eles **não** podem realizar qualquer alteração
 - Writers (Escritores) – podem tanto ler como escrever
- Problema – permitir que múltiplos leitores a ler no mesmo tempo
 - Apenas um único escritor pode acessar os dados compartilhados ao mesmo tempo
- Várias variações dos leitores e escritores são consideradas – todas envolvem alguma forma de prioridades
- Dados compartilhados
 - Conjunto de dados
 - Semáforos `rw_mutex` inicializados em 1
 - Semáforos `mutex` inicializados em 1
 - Inteiros `read_count` inicializados em 0

Problema de Leitores e Escritores (Cont.)

- A estrutura do processo escritor:

```
do {  
    wait(rw_mutex);  
    ...  
    /* writing is performed */  
    ...  
    signal(rw_mutex);  
} while (true);
```

Problema de Leitores e Escritores (Cont.)

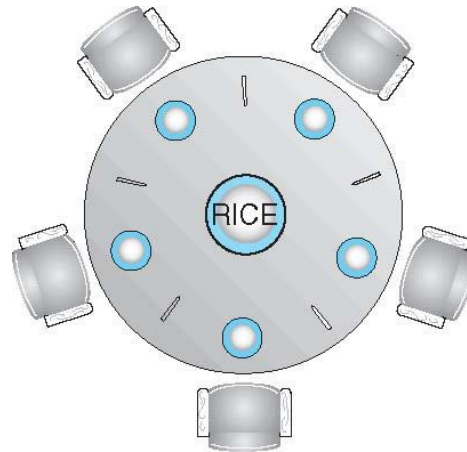
- A estrutura do processo leitor:

```
do {  
    wait(mutex);  
    read_count++;  
    if (read_count == 1)  
        wait(rw_mutex);  
    signal(mutex);  
  
    ...  
    /* reading is performed */  
    ...  
    wait(mutex);  
    read_count--;  
    if (read_count == 0)  
        signal(rw_mutex);  
    signal(mutex);  
} while (true);
```

Variação de Problemas de Leitores e Escritores

- **Primeira** variação – nenhum leitor fica esperando, exceto se o escritor tenha tido permissão para usar o objeto compartilhado
- **Segunda** variação – uma vez que o escritor está pronto, ele executa a gravação o mais breve possível
- Ambos podem ter **starvation** levando a mais variações
- Problema é resolvido em alguns sistemas pelo fornecimento de bloqueios de leitores-escritores do kernel

Dining-Philosophers Problem (Jantar dos Filósofos)



- Filósofos passam suas vidas alterando entre pensar e comer
- Não interagem com seus vizinhos, ocasionalmente tentam pegar dois pauzinhos (um de cada vez) para comer na tigela
 - Precisam de ambos para comer, e depois soltam ambos quando finalizam a refeição
- No caso de 5 filósofos
 - Dados compartilhados
 - ▶ Tigela de arroz (conjunto de dados)
 - ▶ Semáforo 'pauzinho[5]' inicializado com 1



Universidade de Brasília

Faculdade UnB **Gama** 

Dining-Philosophers Problem Algorithm (Problema do Filósofo – Algoritmo)

- A estrutura do filósofo *i*:

```
do {  
    wait (chopstick[i] );  
    wait (chopStick[ (i + 1) % 5] );  
  
    // eat  
  
    signal (chopstick[i] );  
    signal (chopstick[ (i + 1) % 5] );  
  
    // think  
  
} while (TRUE);
```

- Qual é o problema com esse algoritmo?

Dining-Philosophers Problem Algorithm (Problema do Filósofo – Algoritmo)(Cont.)

■ Manipulação de deadlock

- Permite no máximo 4 filósofos estejam sentados à mesa simultaneamente.
- Permite um filósofo pegar os garfos somente se eles estiverem disponíveis (colheita deve ser feita numa seção-crítica)
- Uso de uma solução assimétrica – um filósofo de número ímpar pega o primeiro pauzinho esquerdo e depois o direito. Já o filósofo de número esquerdo ocorre o inverso: primeiro pega o pauzinho direito e depois o esquerdo.

Problemas com Semáforos

- Uso incorreto das operações de semáforo:
 - signal (mutex) wait (mutex)
 - wait (mutex) ... wait (mutex)
 - Omissão de **wait (mutex)** ou **signal (mutex)** (ou ambos)
- Deadlock e starvation são possíveis.

Monitores

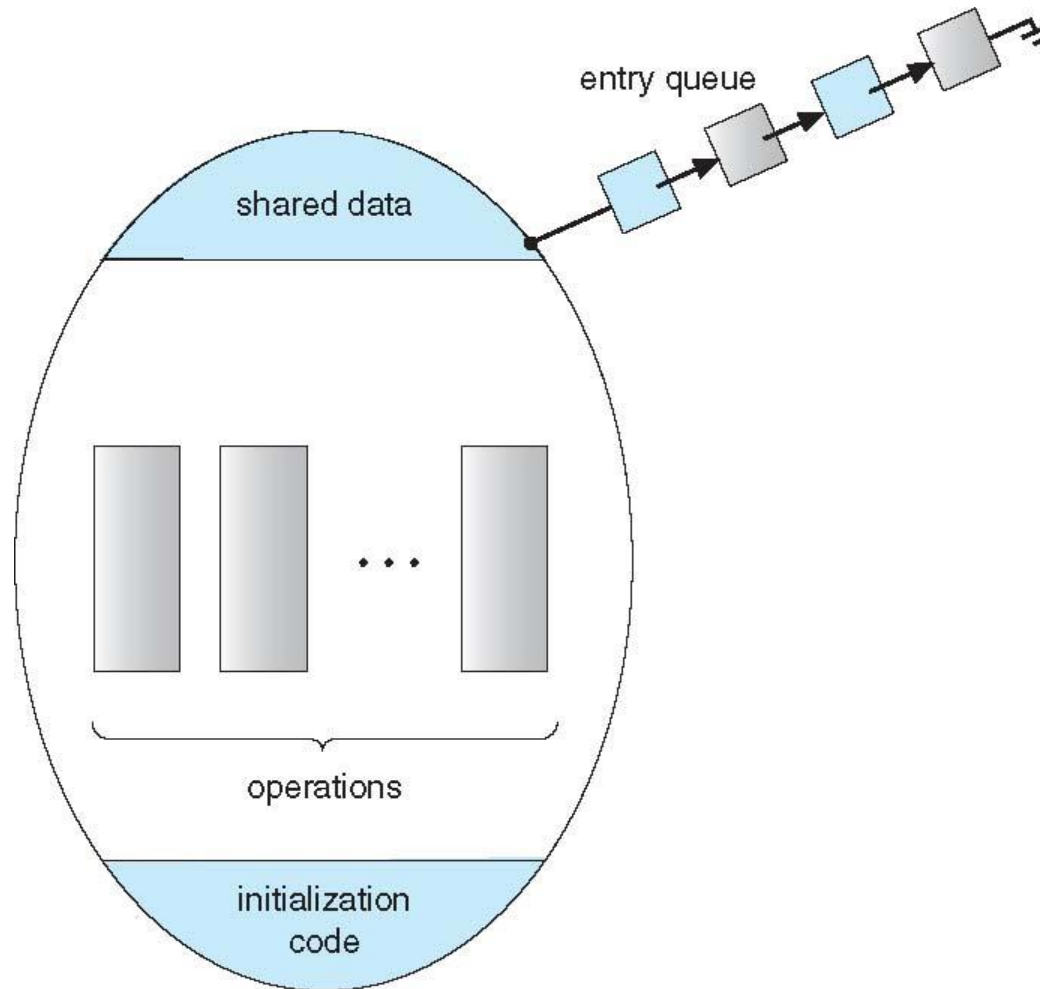
- Um alto nível de abstração que fornece mecanismos convenientes e eficazes para sincronização de processos
- *Tipo de dado abstrato*, variáveis internas somente acessíveis por código dentro de um procedure (procedimento)
- Apenas um processo de cada vez pode ser ativado dentro de um monitor
- Porém não é poderoso suficientes para modelar alguns esquemas de sincronização

```
monitor monitor-name
{
    // shared variable declarations
    procedure P1 (...) { ... }

    procedure Pn (...) {.....}

    Initialization code (...) { ... }
}
}
```

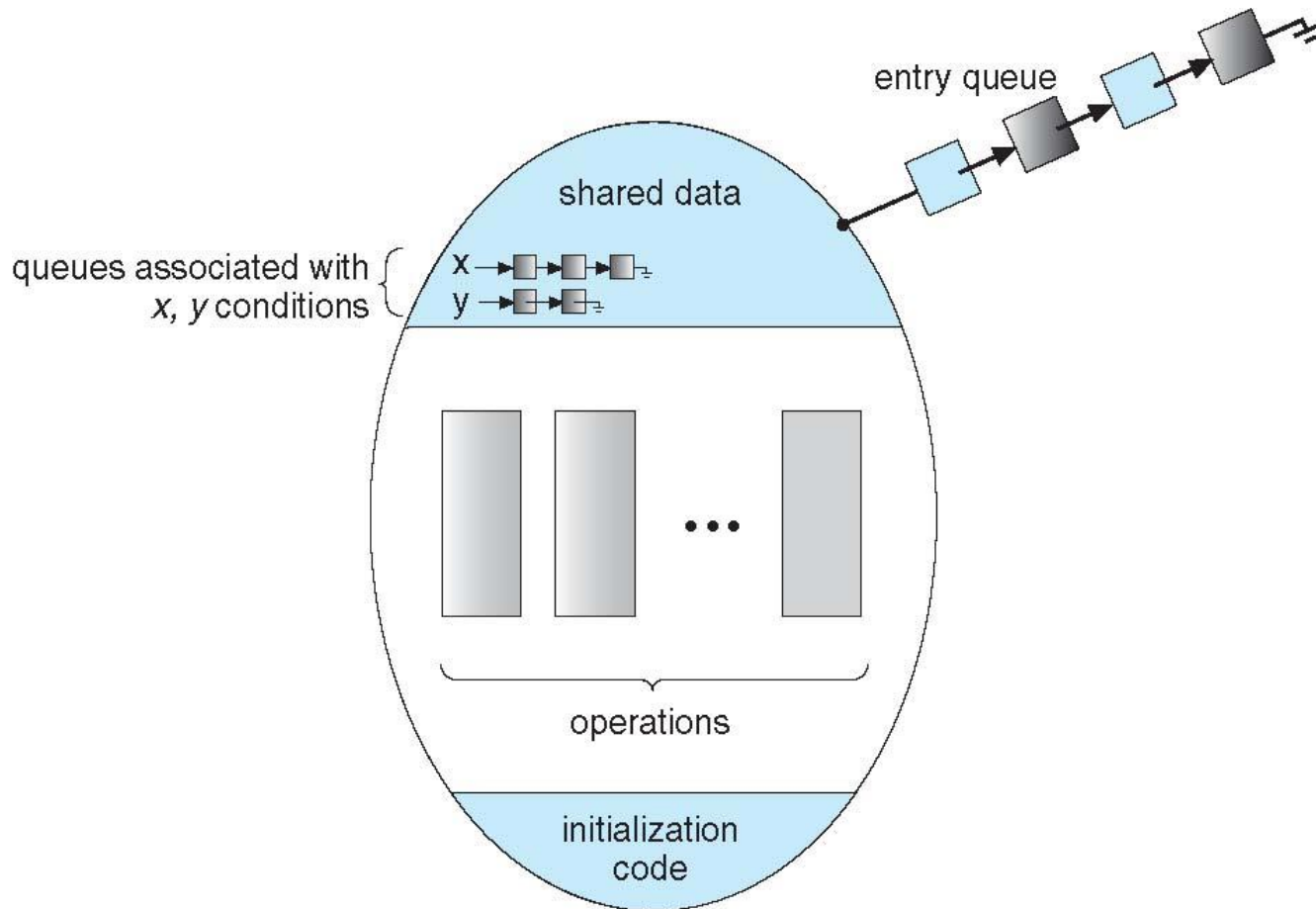
Vista Esquemática de um Monitor



Variáveis de Condição

- **Condição x , y ;**
- Duas operações são permitidas em variável de condição:
 - **$x.wait()$** – um processo que invoca a operação, é suspenso até **$x.signal()$**
 - **$x.signal()$** – retoma um dos processos (se houver) que invocou **$x.wait()$**
 - ▶ If no **$x.wait()$** on the variable, then it has no effect on the variable
 - ▶ Se não **$x.wait()$** na variável, então não tem efeito sobre a variável

Monitor com Variáveis de Condição



Opções de Variáveis de Condição

- Se o processo P invoca `x.signal()` e o processo Q está suspenso em `x.wait()`, o que acontecerá a seguir?
 - Tanto Q e P não poderá ser executado em paralelo. Se Q é retomado, então P deve esperar.
- As opções incluem:
 - **Signal and wait (sinalize e espere)** – P aguarda Q deixar o monitor ou outra condição
 - **Signal and continue (sinalize e continue)** – Q aguarda P deixa o monitor ou outra condição
 - Ambos possuem prós e contras – o implementar decide qual usar
 - Monitores implementados em Pascal Concorrente
 - ▶ P executa o sinal e imediatamente sairá do monitor, Q será retomado
 - Implementação em outras linguagens de programação incluindo Mesa, C#, Java



Solução do Monitor para Dining Philosophers (Problema dos Filósofos)

```
monitor DiningPhilosophers
{
    enum { THINKING; HUNGRY, EATING} state [5] ;
    condition self [5];

    void pickup (int i) {
        state[i] = HUNGRY;
        test(i);
        if (state[i] != EATING) self[i].wait;
    }

    void putdown (int i) {
        state[i] = THINKING;
        // test left and right neighbors
        test((i + 4) % 5);
        test((i + 1) % 5);
    }
}
```



Solução para Dining Philosophers

Problema dos Filósofos - (Cont.)

```
void test (int i) {
    if ((state[(i + 4) % 5] != EATING) &&
        (state[i] == HUNGRY) &&
        (state[(i + 1) % 5] != EATING) ) {
        state[i] = EATING ;
        self[i].signal () ;
    }
}

initialization_code() {
    for (int i = 0; i < 5; i++)
        state[i] = THINKING;
}
}
```

Solução para Dining Philosophers

Problema dos Filósofos - (Cont.)

- Cada filósofo i invoca a operação `pickup()` e `putdown()` na seguinte sequência:

`DiningPhilosophers.pickup(i);`

EAT

`DiningPhilosophers.putdown(i);`

- Sem deadlock, porém **starvation** é possível



Implementação de Monitor Usando Semáforos

- Variáveis

```
semaphore mutex;  // (initially = 1)
semaphore next;   // (initially = 0)
int next_count = 0;
```

- Cada procedure (procedimento) F será substituído por:

```
wait(mutex) ;
...
body of F;
...
if (next_count > 0)
    signal(next)
else
    signal(mutex) ;
```

- Mutual exclusion within a monitor is ensured

Implementação de Monitor – Variáveis de Condição

- Para cada condição x , nós temos:

```
semaphore x_sem; // (initially = 0)
int x_count = 0;
```

- A operação $x.\text{wait}$ pode ser implementada como:

```
x_count++;
if (next_count > 0)
    signal(next);
else
    signal(mutex);
wait(x_sem);
x_count--;
```

Implementação de Monitores (Cont.)

- O operação `x.signal` pode ser implementada como:

```
if (x_count > 0) {  
    next_count++;  
    signal(x_sem);  
    wait(next);  
    next_count--;  
}
```



Retomando Processos Dentro do Monitor

- Se vários processos enfileirados na condição x , e $x.\text{signal}()$ executado, qual deve ser retomado?
- FCFS frequentemente não é adequado
- **conditional-wait** construct of the form $x.\text{wait}(c)$
- Construtor **conditional-wait** da forma $x.\text{wait}(c)$
 - Quando c é um **número prioritário**
 - Processos com baixo número (alta prioridade) está programado para ser o próximo

Alocação Única de Recursos

- Aloca um único recurso entre processos concorrentes usando números de prioridade que especificam o máximo tempo que um processo usar o recurso

```
R.acquire(t) ;
```

```
...
```

```
access the resource ;
```

```
...
```

```
R.release ;
```

- Quando R é uma instância do tipo **ResourceAllocator**

Um Monitor que Aloca um Único Recurso

```
monitor ResourceAllocator
{
    boolean busy;
    condition x;
    void acquire(int time) {
        if (busy)
            x.wait(time);
        busy = TRUE;
    }
    void release() {
        busy = FALSE;
        x.signal();
    }
    initialization code() {
        busy = FALSE;
    }
}
```


Exemplos de Sincronização

- Solaris
- Windows
- Linux
- Pthreads



Universidade de Brasília

Faculdade UnB **Gama** 

Sincronização no Solaris

- Implementa uma variedade de bloqueios que suportam multitarefa, multithreading (incluindo threads em tempo real) e multiprocessamento
- Usa **adaptive mutexes (mutexes adaptativos)** para eficiência ao proteger dados de segmentos de códigos curtos
 - Começa com um padrão de bloqueio de semáforo
 - Se o bloqueio for mantido e houver uma thread executando em outra CPU, rotaciona
 - Se o bloqueio for mantido por um segmento de estado não executado, bloqueie e aguarde o sinal de bloqueio sendo liberado
- Usa **variáveis de condição**
- Usa bloqueios de **readers-writers** (leitores-escretores) quando seções mais longas de código precisam de acesso aos dados
- Usa **turnstiles** para ordenar a lista de threads que aguardam para adquirir um bloqueio adaptativo de mutex ou reader-writer lock
 - Turnstiles são thread de bloqueio por bloqueio, não por-objeto
- Prioridade-herança por turnstile dá ao thread em execução a mais alta das prioridades dos threads em seu turnstile



Sincronização no Windows

- Usa máscaras de interrupção para proteger o acesso aos recursos globais em sistemas uniprocessamento
- Usa **spinlocks** em sistemas multiprocessamento
 - Spinlocking-thread nunca será preterita
- Também fornece objetos **dispatcher objects** user-land que podem agir mutexes, semáforos, eventos e temporizadores
 - **Eventos**
 - ▶ Um evento age muito como uma variável de condição
 - Temporizador notifica um ou mais threads quando o tempo acaba
 - Dispatcher objects - **signaled-state** (objeto disponível) ou **non-signaled state** (thread irá bloquear)

Sincronização no Linux

- Linux:
 - Antes do kernel Versão 2.6, desabilitava interrupções para implementar seções críticas curtas.
 - Version 2.6 e posteriormente, totalmente preventivo
- Linux fornece:
 - Semáforos
 - Inteiros atômicos
 - Spinlocks
 - Leitores-escretores
- No sistema de única-CPU, spinlocks substituídos por habilitar e desabilitar a preempção do kernel



Pthreads Sinocronização

- Pthreads API é um sistema operacional independente
- Fornece:
 - mutex locks (bloqueios mutex)
 - Variáveis de condição
- As extensões não-portáteis incluem:
 - bloqueio de leitores-escretores
 - spinlocks

Abordagens Alternativas

- Memória Transacional
- OpenMP
- Linguagens de Programação Funcional

Memória Transacional

- Uma **memória transacional** é uma sequência de operações de leitura-escrita para a memória que são realizadas automaticamente.

```
void update()  
{  
    /* read/write memory */  
}
```

OpenMP

- OpenMP é um conjunto de diretivas de compilador e a API que suporta programação paralela

```
void update(int value)
{
    #pragma omp critical
    {
        count += value
    }
}
```

O código contido dentro da diretiva `#pragma omp critical` é tratada como uma seção crítica e atomicamente executado.

Linguagens de Programação Funcional

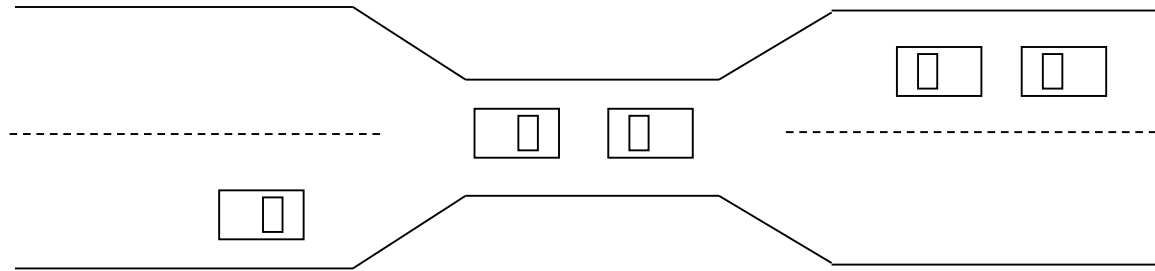
- Linguagens de programação funcional oferecem um paradigma diferente do que as linguagens procedurais, pois elas não mantêm o estado
- Variáveis são tratadas como imutáveis e não podem alterar seu estado uma vez que é atribuído um valor
- Há um crescente interesse nas linguagens funcionais tal como Erlang e Scala pela sua abordagem no tratamento dos dados

O Problema Deadlock

- Um conjunto de processos bloqueados cada um segurando um recurso e aguardando adquirir um recurso mantido por outro processo
- Exemplo
 - Sistemas têm 2 unidades de disco
 - P_1 e P_2 - cada um tem uma unidade de disco e cada um precisa da outra
- Exemplo
 - Semáforo A e B , inicializado em 1

P_0	P_1
wait (A);	wait(B)
wait (B);	wait(A)

Exemplo de Travessia de Ponte



- Tráfego apenas numa única direção
- Cada seção da ponte pode ser visto como um recurso
- Se um deadlock ocorrer, ele pode ser resolvido se um dos carros recuar (preempt resources e rollback)
- Vários carros podem precisar recuar se um deadlock ocorrer
- Starvation é possível
- Note – A maioria dos sistemas operacionais não evitam deadlock ou lidam com deadlocks

Exemplo Deadlock

```
/* thread one runs in this function */
void *do_work_one(void *param)
{
    pthread_mutex_lock(&first_mutex);
    pthread_mutex_lock(&second_mutex);
    /** * Do some work */
    pthread_mutex_unlock(&second_mutex);
    pthread_mutex_unlock(&first_mutex);
    pthread_exit(0);
}

/* thread two runs in this function */
void *do_work_two(void *param)
{
    pthread_mutex_lock(&second_mutex);
    pthread_mutex_lock(&first_mutex);
    /** * Do some work */
    pthread_mutex_unlock(&first_mutex);
    pthread_mutex_unlock(&second_mutex);
    pthread_exit(0);
}
```



Universidade de Brasília

Faculdade UnB **Gama** 

Exemplo Deadlock com Lock Ordering

```
void transaction(Account from, Account to, double amount)
{
    mutex lock1, lock2;
    lock1 = get_lock(from);
    lock2 = get_lock(to);
    acquire(lock1);
    acquire(lock2);
    withdraw(from, amount);
    deposit(to, amount);
    release(lock2);
    release(lock1);
}
```

Transações 1 e 2 são executadas simultaneamente. Transação 1 transfere \$25 da conta A para conta B, e Transação 2 transfere \$50 da conta B para a conta A

Características do Deadlock

Deadlocks podem aumentar se quatro condições se mantêm simultaneamente.

- **Mutual exclusion:** somente um processo por vez pode usar um recurso
- **Hold and wait:** um processo que mantém pelo menos um recurso aguardando para adquirir recursos adicionais mantidos por outros processos
- **No preemption:** um recurso que pode ser liberado apenas por voluntariamente por outro processo que o mantém, após esse processo ter completado sua tarefa
- **Circular wait:** there exists a set $\{P_0, P_1, \dots, P_n\}$ of waiting processes such that P_0 is waiting for a resource that is held by P_1 , P_1 is waiting for a resource that is held by P_2 , ..., P_{n-1} is waiting for a resource that is held by P_n , and P_n is waiting for a resource that is held by P_0 .
- **Circular wait:** existe um conjunto $\{P_0, P_1, \dots, P_n\}$ de processos em espera tal como P_0 está aguardando por um recurso que é mantido por P_1 , P_1 está aguardando por um recurso que é mantido por P_2 , ..., P_{n-1} está aguardando um recurso que é mantido por P_n , e P_n está aguardando um recurso que é mantido por P_0 .



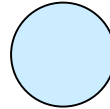
Gráfico de Alocação de Recursos

Um conjunto de vértices V e arestas E .

- V está particionado em dois tipos:
 - $P = \{P_1, P_2, \dots, P_n\}$, o conjunto consistindo de todos os processos no sistema
 - $R = \{R_1, R_2, \dots, R_m\}$, o conjunto consistindo de todos os tipos de recursos no sistema
- **request edge** – direção aresta $P_i \rightarrow R_j$
- **assignment edge** – direção aresta $R_j \rightarrow P_i$

Gráfico de Alocação de Recursos(Cont.)

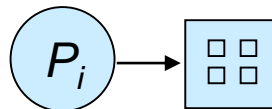
- Processo



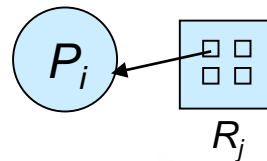
- Tipo de Recurso com 4 instâncias



- P_i solicita instância de R_j



- P_i está aguardando a instância de R_j



Exemplo de Gráfico de Alocação de Recursos

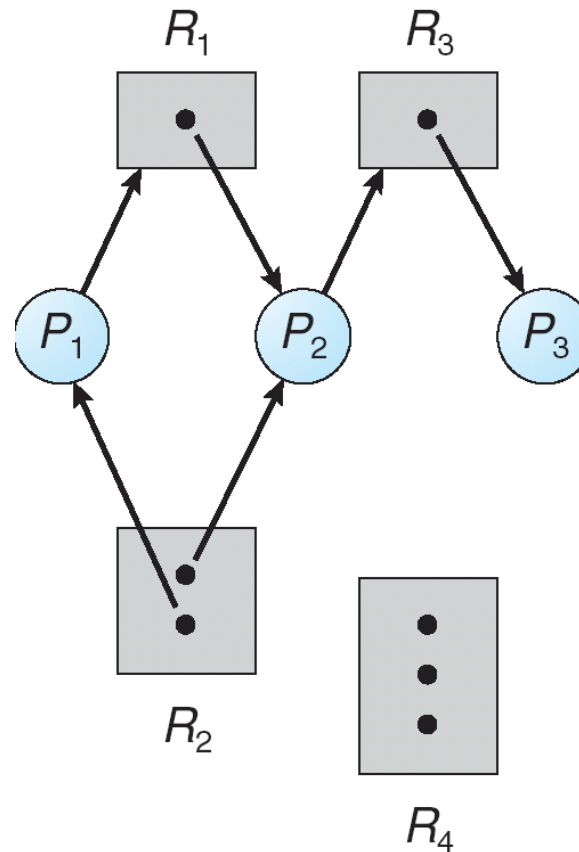


Gráfico de Alocação de Recursos com um Deadlock

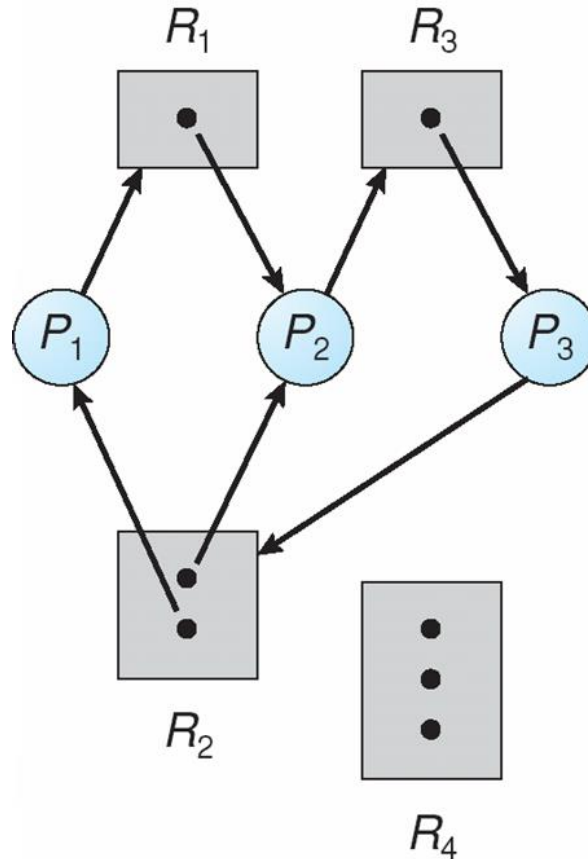
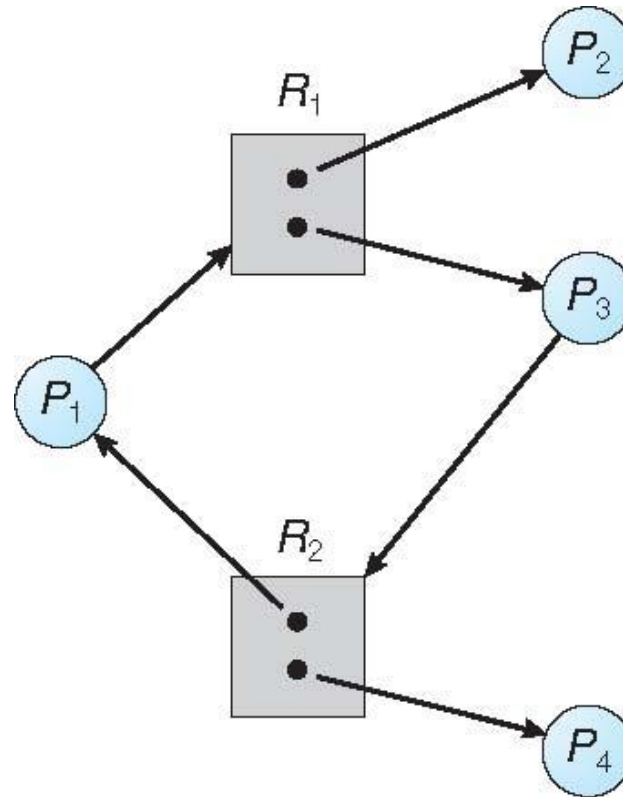


Gráfico com um Círculo porém sem Deadlock



Fatores Básicos

- Se o gráfico não contém círculos \Rightarrow sem deadlock
- If graph contains a cycle \Rightarrow
- Se o gráfico contém um círculo \Rightarrow
 - Se há uma única instância por tipo de recurso, possível um deadlock
 - Se há várias instâncias por tipo de recursos, possivelmente ocorrerá um deadlock

Métodos para Manipular Deadlocks

- Garantir que o sistema **nunca** irá entrar no estado de deadlock:
 - Deadlock prevenção
 - Deadlock evitação
- Permite que o sistema entre num estado de deadlock e depois recupere
- Ignorar o problema e fazer de conta que o deadlock nunca irá ocorrer no sistema; uso na maioria dos sistemas operacionais, incluindo UNIX



Fim do Capítulo 5

