

Programmation concurrente

Exécution "simultanée" de plusieurs parties d'un programme

Exécution sur différents thread, process, processeur, machine

quasi-parallélisme, pseudo-parallélisme, Parallélisme réel

Distinguer programmation concurrente, parallèle, et distribuée





Objectifs et problèmes

Objectifs:

- Parallélisme: Accélérer l'éxécution d'une application
- Concurrence: Gérer plus efficacement certaines ressources
- Distribution: Faire collaborer plusieurs machines instables
- Génie logiciel: Mieux organiser le code

Problèmes:

- Partitionnement: Décomposer en processus
- Communication: Échanger les données à traiter
- Synchronisation: Ne pas se marcher dessus





Support matériel d'exécution concurrente

Un ensemble de processeurs liés par un système de communication

Processeurs: homogènes, mais pas forcément

Communication: cache partagée, mémoire partagée, mémoires interconnectées par un réseau spécialisé (bus, hypercube, tore, crossbar), réseau éthernet, ...





Modèles de communication

Comment les processus communiquent et se synchronisent

Mémoire partagée:

Un seul tas: accès mutuel aux données des autres

La communication est souvent implicite, liée à la synchronisation

Typiquement une machine SMP ou SMT

Passage de messages:

Chaque processus a son propre tas: les données sont exclusives

La synchronisation est souvent implicite, liée à la communication

Typiquement un super-ordinateur, ou un système distribué





L'illusion d'une mémoire partagée

Le modèle de communication ne reflète pas forcément la technique de communication sous-jacente

- Gestion par le compilateur et le système d'exécution (partitioning)
- Gestion par le système de pagination (*distributed shared memory*)
- Gestion par le système de mémoire cache (*directory*)

Même si il y a une mémoire physique partagée, les caches la ... cachent

Bien sûr, une mémoire peut aussi s'utiliser pour envoyer des messages





The first problems

```
incr c = swapMVar c (1 + readMVar c)
qo count 0 = return ()
go count n = do incr count
                go count (n - 1)
main = do c <- newMVar 0
          forkIO (go c 100000)
          forkIO (go c 100000)
          print (readMVar c)
```





The first problems (2^e essai)

```
incr c = do cv <- readMVar c
            swapMVar c (1 + cv)
go count 0 = return ()
go count n = do incr count
                go count (n - 1)
main = do c < - newMVar 0
          forkIO (go c 100000)
          forkIO (go c 100000)
          cv <- readMVar c
          print cv
```





Problèmes

Le résultat n'est pas 200000:

- Entrelacement des différentes opérations
- Il y a une condition de course
- incr est une section critique
- If faut assurer l'exclusion mutuelle dans $incr \Rightarrow i$ Synchronisation!

Le résultat n'est toujours pas 200000:

- Attendre la fin des autres processus
- ¡¡Synchronisation!!

¿Combien d'entrelacements possibles?





Synchronisation

Outils disponibles:

- Masquer les interruptions
- Mutex: lock M ... unlock M
- Sémaphores
- Moniteur
- Dataflow: variables vides/pleines

Comment implanter un mutex?

Attente active ou passive





Mutex

Les *mutex* veulent garantir l'*ex*clusion *mut*uelle.

lock s'appelle aussi acquire, et unlock s'appelle aussi release.



Lock lock

lock M2

$$x1 = x1 - 100$$

$$x2 = x2 + 100$$

unlock M2

unlock M1

$$x2 = x2 + 100$$

$$x1 = x1 - 100$$

unlock M2





Lock lock

$$x1 = x1 - 100$$

$$x2 = x2 + 100$$

$$x2 = x2 + 100$$

$$x1 = x1 - 100$$

¡Deadlock!

Example classique: philosophes démunis



Concurrent Haskell: dataflow

```
incr c = do cv \leftarrow takeMVar c

putMVar c (1 + cv)
```

• • •





Attendre un autre processus

Compte à numéro dans une banque Suisse:

incr c n = do cv
$$<$$
- takeMVar c putMVar c (n + cv)

depot
$$c n \mid n > 0 = incr c n$$

retrait c n = do
$$<<$$
 waitfor c $>=$ n $>>$ incr c $(-$ n)

Comment attendre?





Attente active

```
retrait c n = do cv <- readMVar c
                 if cv >= n
                 then incr c (- n)
                 else do yield
                          retrait c n
```

Problèmes:

- Gaspillage de CPU
- Condition de course



Attente active correcte

C'est quand même encore de l'attente active





Attente active: avec mutex

depot c n | n > 0 = do lock M
$$c = c + n$$

$$unlock M$$





Attente avec moniteur

Variable de condition C





Attente avec moniteur

Imbrication





Problèmes pour le compilateur

Certaines optimisations invalidées par les courses

write
$$B = 1$$

$$t1 = read A$$

write
$$B = 2$$

write
$$A = 1$$

$$t2 = read B$$

write
$$A = 2$$





Problèmes pour le compilateur

Certaines optimisations invalidées par les courses

write
$$B = 1$$

$$t1 = read A$$

write
$$B = 2$$

write
$$A = 1$$

$$t2 = read B$$

write
$$A = 2$$

Si le compilateur élimine les deux write .. = 1

ii on peut obtenir
$$t1 = 0$$
 et $t2 = 0$!!





Conditions pour être "sans course"

Une course est un accès à une variable pendant qu'elle est modifiée

Pas de course pour les variables non partagées

Pas de course si chaque accès est protégé par un mutex

Attention à utiliser le même mutex

Chaque mutex protège un ensemble particulier de variables

Pas de course *⇒* correct





Composition difficile

On veut déplacer de l'argent entre 2 comptes

Le moniteur protège *retrait* et *depot*

On aimerait maintenir l'état intermédiaire caché

Il faut exporter le lock M, etc...





Difficultés liées aux mutex

Il est trop facile de les utiliser incorrectement:

- Oublis
- Usage du mauvais verrou
- acquire sans le release correspondant
- Appels répétés: acquire (x); ...; acquire (x);
- ...

Risque d'interblocage

Mauvaises performances si la granularité est trop grossière

Mauvaises performances si la granularité est trop fine





Atomicité

Les mutex sont un outil pour obtenir l'atomicité

Pas de course *⇒* atomique

Monad STM en Haskell:

```
atomically :: STM a -> IO a
newTVar :: a -> STM (TVar a)
readTVar :: TVar a -> STM a
writeTVar :: TVar a -> a -> STM ()
```





Le retour du compte suisse

L'opération $retry :: STM \alpha$ correspond à release&wait





Composer les deux

on peut alors faire

```
atomically (do { retrait c1 n; depot c2 n })
```

Exporter le lock M sans risque de deadlock ni d'oubli de lock





Comment ne pas attendre

```
Autre composition: or Else :: STM \alpha \to STM \alpha \to STM \alpha

retrait' :: TVar Int -> Int -> STM Bool

retrait' c n = do {retrait c n; return True}

'or Else' return False
```

Ou encore





Comment ça marche

retry attend un unlock parmis ceux utilisés

Quels mutex utiliser:

- Un gros mutex
- Un mutex par variable
- Demande au programmeur
- Analyse par le compilateur pour inférer des mutex
- Synchronisation optimiste





Synchronisation optimiste

Dans le cas idéal, les conflits sont rares

lock est une opération coûteuse, et conservatrice

On peut à la place, détecter les conflits post-facto





Synchronisation optimiste

Dans le cas idéal, les conflits sont rares

lock est une opération coûteuse, et conservatrice

On peut à la place, détecter les conflits post-facto

- Chaque lecture et écriture note l'état de la variable
- On garde ausi un log des variables accédées
- À la fin d'une transaction, on vérifie si l'état a changé
- Si oui rollback, sinon commit





Implémentation de STM

Chaque TVar contient un numéro de version

Chaque lecture stocke la variable et sa valeur dans un log

Chaque écriture stocke variable, et valeur dans un log

Écritures ne changent pas immédiatement les variables

Commit à la fin de atomically:

```
acquire (stm_lock);
if (!check_consistency (log))
    { release (stm_lock); free (log); goto start; }
perform_updates (log);
release (stm_lock);
```





STM: Programmation concurrente facile

Problème	Solution
Oublier lockunlock	Type STM a inutile sans atomically
Usage du mauvais mutex	Pas besoin de spécifier quel mutex
lock sans unlock	atomically fait les deux d'un coup
lock répété/récursif	Type de atomically pas "imbricable"
Interblocage	Synchronisation optimiste
Distinguer vars partagées	Type TVar a différent
Rollback impossible	Type STM a restreint aux cas possibles





Erreurs impossibles

La synchronisation optimiste introduit de nouvelles erreurs

```
atomic {
    scale = a+b;
    c = c / scale;
}
atomic {
    a -= n;
    b += n;
}
```





Erreurs impossibles

La synchronisation optimiste introduit de nouvelles erreurs

```
atomic { atomic {  scale = a+b; a -= n; } c = c / scale; b += n; }   in = a+b, alors scale peut être 0!
```

