

Bachelorprojekt

# Dynamic Deadlock Detection in Go

Erik Daniel Kassubek

Datum



Albert-Ludwigs-Universität Freiburg im Breisgau  
Technische Fakultät  
Institut für Informatik

**Betreuer**

Prof. Dr. Thiemann, Albert-Ludwigs-Universität Freiburg  
Prof. Dr. Sulzmann, Hochschule Karlsruhe

TODO: write abstract

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Theoretischer Hintergrund</b>	<b>4</b>
1.1	Deadlocks . . . . .	4
1.2	Deadlocks-Detection . . . . .	5
<b>2</b>	<b>Review bestehender Tools</b>	<b>6</b>
2.1	Rekursives Locking . . . . .	6
2.2	Inkonsistentes Locking . . . . .	6
2.3	Timeout . . . . .	6
<b>3</b>	<b>Implementierung eines Deadlock-Detectors</b>	<b>7</b>

# 1 Theoretischer Hintergrund

## 1.1 Deadlocks

Ein Deadlock ist ein Zustand in einem nebenläufigen Programm, indem alle laufenden Tread zyklisch auf die Freigabe von Ressourcen warten, die von einem anderen Tread belegt sind.

Im großen und ganzen lassen sich Deadlocks in zwei Gruppen einteilen: Ressourcen-Dadlocks und Kommunikations-Dadlocks [1]. Im folgenden sollen jedoch nur durch Locks erzeugte Ressourcen-Dadlocks betrachtet werden.

Locks gehören zu den am weitesten verbreiteten Mechanismen um sicher zu stellen, dass sich in einem nebenläufigen Programm immer nur ein Thread in einem kritischen Bereich aufhalten kann [1], bzw. dass immer nur maximal ein Tread gleichzeitig auf eine gemeinsame Resource, wie z.B. eine Variable zugreifen kann. Möchte ein Thread  $T_1$  nun in einen Bereich eintreten, der durch ein Lock, welches bereits von einem anderen Thread  $T_0$  beansprucht wird, geschützt ist, muss es so lange vor dem Lock warten, bis dieses von  $T_0$  wieder frei gegeben wird.

Ein Deadlock kann nun entstehen, wenn all Treads vor einem solchen Lock warten müssen, wobei die Locks immer von einem anderen Tread gehalten werden. Im folgende bezeichnet  $acq_i(l)$ , dass das Lock  $l$  von Prozess  $T_i$  beansprucht und  $rel_i(l)$ , dass  $l$  von  $T_i$  wieder freigegeben wird. Man betrachte nun das folgende Beispiel [2] mit den Treads  $T_1$  und  $T_2$ :

$T_1$	$T_2$
1. $acq_1(y)$	
2. $acq_1(x)$	
3. $rel_1(x)$	
4. $rel_1(y)$	
5.	$acq_2(x)$
6.	$acq_2(y)$
7.	$rel_2(y)$
8.	$rel_2(x)$

Da  $T_1$  und  $T_2$  gleichzeitig ablaufen ist folgender Ablauf möglich:

$T_1$	$T_2$
1. $acq_1(y)$	
5.	$acq_2(x)$
2. $B - acq_1(x)$	
6.	$B - acq_2(y)$

Dabei impliziert  $B - acq_i(l)$ , dass  $acq_i(l)$  nicht ausgeführt werden konnte, bzw. dass der Thread  $T_i$  vor dem Lock halten muss, da das Lock bereits von einem anderen Tread beansprucht wird. In diesem Beispiel wartet nun  $T_1$  darauf, dass das Lock  $x$  geöffnet wird und  $T_2$  wartet darauf, dass Lock  $y$  geöffnet wird. Da nun aller Thread warten müssen, bis ein Lock freigegeben wird, allerdings keiner der Threads weiter laufen kann um ein Lock zu öffnen, kommt es zum Stillstand. Dieser Zustand wird als Deadlock bezeichnet.

## 1.2 Deadlocks-Detection

Deadlocks in Programmen sind Fehler, die oft den vollständige Abbruch eines Programmes zu Folge haben, wenn keine zusätzliche Routine zur Auflösung von Deadlocks implementiert ist. Aus diesem Grund möchte man bereits bei der Implementierung eines Programmes verhindern, dass ein solcher Deadlock auftreten kann. Unglücklicherweise kann es ohne zusätzliche Hilfsmittel schwierig sein, einen solchen Deadlock zu erkennen, da das Auftreten eines Deadlock von dem genauen Ablauf der verschiedenen Threads abhängt.

Um dennoch Deadlocks detektieren zu können, können Lock-Graphen oder Lock-Bäume verwendet werden.

### Lock-Graphen

Ein Lock-Graph ist ein gerichteter Graph  $G = (L, E)$ , Dabei ist  $L$  die Menge aller Locks  $E \subseteq L \times L$  ist definiert als  $(l_1, l_2) \in E$  genau dann wenn es einen Thread  $T$  gibt, welcher  $acq(l_2)$  ausführt, während er bereits das Lock  $l_1$  hält [3]. Mathematisch ausgedrückt gilt also

$$(l_1, l_2) \in E \Leftrightarrow \exists t_1, t_3 \nexists t_2 ((t_1 < t_2 < t_3) \wedge aqr(l_1)[t_1] \wedge rel(l_1)[t_2] \wedge aqr(l_2)[t_3])$$

wobei  $aqr(l_1)[t_i]$  bedeutet, dass  $aqr(l_1)$  zum Zeitpunkt  $t_i$  ausgeführt wird und equivalent für  $rel(l_1)[t_i]$ .

Ein Deadlock kann nun auftreten wenn es innerhalb dieses Graphen einen Kreis gibt. Um zu verhindern, dass ein false positive dadurch ausgelöst wird, dass alle Kanten in einem solchen Kreis aus dem selben Thread kommen (wodurch kein Deadlock entstehen kann), können die Kanten noch zusätzlich mit einem Label versehen werden, welche den Thread identifiziert, durch welchen die Kante in den Graphen eingefügt wurde. Bei dem Testen nach Zyklen muss nun beachtet werden, dass nicht alle Kanten in dem Kreis das selbe Label haben [3].

## 2 Review bestehender Tools

Im folgenden soll eine Software zur Erkennung von Deadlocks analysiert werden. Dazu wird die Software "sasha-s/go-deadlock" [4], veröffentlicht auf Github, betrachtet.

Dieses verwendet Drop-In Replacements für die, in go standardmäßig implementierten, sync.Mutex Locks. Diese führen sowohl das eigentliche Locking aus und können, beim Durchlaufen des Programms Situationen erkennen, die zu einem Deadlock führen können. Dabei werden sowohl ein allgemeines Lock als auch Readers–writer-locks implementiert. Dies wirkt sich allerdings nur auf die Anwendung des eigentlichen Lockings aus, nicht aber auf die Detection von Deadlocks. Aus diesem Grund wird hierauf im folgenden nicht weiter eingegangen, und die Methoden für die Detection von Deadlocks bezieht sich sowohl auf die allgemeinen als auch die Readers–writer Locks.

Für die Erkennung werden drei verschiedene Methoden angewendet, die im folgenden betrachtet werden sollen.

### 2.1 Rekursives Locking

Unter rekursiven Locking versteht man, dass ein Lock von dem selben Thread mehrfach geschlossen wird, ohne zwischen diesen Schließungen wieder geöffnet zu werden. Ein Beispiel dazu ist das folgende Programm:

$$\begin{array}{l} T_1 \\ 1. \quad acq_{T_1}(x) \\ 2. \quad acq_{T_1}(x) \\ 3. \quad rel_{T_1}(x) \end{array}$$

$T_1$  beansprucht das Lock  $x$  in Zeile 1 für sich. In Zeile 2 versucht der gleiche Thread erneut das Lock  $x$  zu beanspruchen. Da dieses aber schon in Zeile 1 beansprucht wurde, muss das Programm vor Zeile 2 warten, bis  $x$  wieder freigegeben wird. Da dadurch aber die Freigabe in Zeile 3 niemals erreicht werden kann wartet das Programm für immer, befindet sich also in einem Deadlock.

### 2.2 Inkonsistentes Locking

### 2.3 Timeout

### **3 Implementierung eines Deadlock-Detectors**

# Literatur

- [1] J. Zhou, S. Silvestro, H. Liu, Y. Cai und T. Liu, „UNDEAD: Detecting and preventing deadlocks in production software,“ in *2017 32nd IEEE/ACM International Conference on Automated Software Engineering (ASE)*, Los Alamitos, CA, USA: IEEE Computer Society, Nov. 2017, S. 729–740. DOI: 10.1109/ASE.2017.8115684.
- [2] M. Sulzmann, *Dynamic deadlock prediction*, <https://sulzmann.github.io/AutonomieSysteme/lec-deadlock.html>. (besucht am 03.05.2022).
- [3] S. Bensalem und K. Havelund, „Dynamic Deadlock Analysis of Multi-threaded Programs,“ in *Hardware and Software, Verification and Testing*, S. Ur, E. Bin und Y. Wolfsthal, Hrsg., Berlin, Heidelberg: Springer Berlin Heidelberg, 2006, S. 208–223, ISBN: 978-3-540-32605-2. DOI: 10.1007/11678779\_15.
- [4] sasha-s, *go-deadlock*, <https://github.com/sasha-s/go-deadlock>, 2018. (besucht am 03.05.2022).