Concurrencia y Paralelismo

Clase 10



Facultad de Informática UNLP

Links al archivo con audio

La teoría con los audios está en formato MP4. Debe descargar los archivos comprimidos de los siguientes links:

Introducción a RPC y Rendezvous:

https://drive.google.com/uc?id=1U8hzHSogTzRDMnNbWe8nu1crRfqH2lh0 &export=download

• RPC:

https://drive.google.com/uc?id=1ZV78mvFRUWWbIjesgJD9_0kwEzN9M Wr-&export=download

Rendezvous:

https://drive.google.com/uc?id=1tDtjlD60cDooWsUxqXa1YK74x9DLOsFM &export=download

RPC y Rendezvous

Conceptos Básicos

- El Pasaje de Mensajes se ajusta bien a problemas de filtros y pares que interactúan, ya que se plantea la *comunicación unidireccional*.
- ➤ Para resolver C/S la comunicación bidireccional obliga a especificar 2 tipos de canales (requerimientos y respuestas).
- Además, cada cliente necesita un canal de reply distinto...
- ➤ RPC (Remote Procedure Call) y Rendezvous ⇒ técnicas de comunicación y sincronización entre procesos que suponen *un canal bidireccional* ⇒ ideales para programar aplicaciones C/S
- ➤ RPC y Rendezvous combinan una interfaz "tipo monitor" con operaciones exportadas a través de llamadas externas (CALL) con mensajes sincrónicos (demoran al llamador hasta que la operación llamada se termine de ejecutar y se devuelvan los resultados).

Diferencias entre RPC y Rendezvous

- Difieren en la manera de servir la invocación de operaciones.
 - Un enfoque es declarar un *procedure* para cada operación y crear un nuevo proceso (al menos conceptualmente) para manejar cada llamado (RPC porque el llamador y el cuerpo del *procedure* pueden estar en distintas máquinas). Para el cliente, durante la ejecución del servicio, es como si tuviera en su sitio el proceso remoto que lo sirve (*Ej: JAVA*).
 - El segundo enfoque es hacer *rendezvous* con un proceso existente. Un *rendezvous* es servido por una *sentencia de Entrada* (o accept) que espera una invocación, la procesa y devuelve los resultados (*Ej:Ada*).

RPC (Remote Procedure Call)

Remote Procedure Call (RPC)

- Los programas se descomponen en *módulos* (con procesos y procedures), que pueden residir en espacios de direcciones distintos.
- Los procesos de un módulo pueden compartir variables y llamar a procedures de ese módulo.
- ➤ Un proceso en un módulo puede comunicarse con procesos de otro módulo sólo invocando procedimientos exportados por éste.
- Los módulos tienen especificación e implementación de procedures

module Mname

headers de procedures exportados (visibles)

body

declaraciones de variables código de inicialización cuerpos de procedures exportados procedures y procesos locales

end

Remote Procedure Call (RPC)

- Los procesos locales son llamados *background* para distinguirlos de las operaciones exportadas.
- ➤ Header de un procedure visible:

```
op opname (formales) [returns result]
```

> El cuerpo de un procedure visible es contenido en una declaración proc:

```
proc opname(identif. formales) returns identificador resultado declaración de variables locales sentencias
```

end

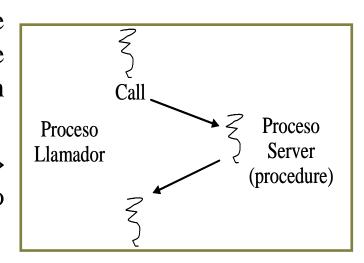
➤ Un proceso (o procedure) en un módulo llama a un procedure en otro ejecutando:

call *Mname.opname* (argumentos)

> Para un llamado local, el nombre del módulo se puede omitir.

Remote Procedure Call (RPC)

- La implementación de un llamado intermódulo es distinta que para uno local, ya que los dos módulos pueden estar en distintos espacios: un **nuevo proceso** sirve el llamado, y los argumentos son pasados como mensajes entre el llamador y el proceso server.
- El llamador se demora mientras el proceso servidor ejecuta el cuerpo del procedure que implementa *opname*.
- Cuando el server vuelve de *opname* envía los resultados al llamador y termina. Después de recibir los resultados, el llamador sigue.
- Si el proceso llamador y el procedure están en el mismo espacio de direcciones, es posible evitar crear un nuevo proceso.
- ➤ En general, un llamado será remoto ⇒ se debe crear un proceso server o alocarlo de un pool preexistente.



Sincronización en módulos

Por sí mismo, RPC es solo un mecanismo de comunicación.

- Aunque un proceso llamador y su server sincronizan, el único rol del server es actuar en nombre del llamador (como si éste estuviera ejecutando el llamado ⇒ la sincronización entre ambos es implícita).
- Necesitamos que los procesos en un módulo sincronicen (procesos server ejecutando llamados remotos y procesos del módulo). Esto comprende Exclusión Mutua y Sincronización por Condición.
- Existen dos enfoques para proveer sincronización, dependiendo de si los procesos en un módulo ejecutan:
 - Con exclusión mutua (un solo proceso por vez).
 - > Concurrentemente.

Sincronización en módulos

- ➤ Si ejecutan con Exclusión Mutua las variables compartidas son protegidas automáticamente contra acceso concurrente, pero es necesario programar sincronización por condición.
- ➤ Si pueden ejecutar concurrentemente necesitamos mecanismos para programar exclusión mutua y sincronización por condición (cada módulo es un programa concurrente) ⇒ podemos usar cualquier método ya descripto (semáforos, monitores, o incluso rendezvous).
- Es más general asumir que los procesos pueden ejecutar concurrentemente (más eficiente en un multiprocesador de memoria compartida). Asumimos que procesos en un módulo ejecutan concurrentemente, usando por ejemplo *time slicing*.

Time Server

- Módulo que brinda servicios de *timing* a procesos cliente en otros módulos.
- Dos operaciones visibles: get_time y delay(interval)
- ➤ Un proceso interno que continuamente inicia un *timer* por hardware, luego incrementa el tiempo al ocurrir la interrupción de *timer*.

```
module TimeServer
    op get_time() returns INT;
                                                     Process Clock
    op delay(INT interval, INT myid);
                                                       { Inicia timer por hardware;
  body
                                                         WHILE (true)
    INT tod = 0:
                                                           { Esperar interrupción,
    SEM m=1;
                                                            luego rearrancar timer;
    SEM d[n] = ([n] 0);
                                                            tod := tod + 1;
    QUEUE of (INT waketime, INT id's) napQ;
                                                            P(m);
                                                            WHILE tod \geq min(waketime, napQ)
  proc get_time ( ) returns time
                                                                { remove ((waketime, id), napQ);
      time := tod; \}
                                                                  V(d[id]);
  proc delay(interval, myid)
      INT waketime = tod + interval;
                                                             V(m);
       P(m):
       insert ((waketime, myid) napQ);
       V(m):
       P(d[myid]);
                                                   end TimeServer;
```

Time Server

- ➤ Múltiples clientes pueden llamar a *get_time* y a *delay* a la vez ⇒ múltiples procesos "servidores" estarían atendiendo los llamados concurrentemente.
- Los pedidos de *get_time* se pueden atender concurrentemente porque sólo significan leer la variable *tod*.
- Pero, *delay* y *clock* necesitan ejecutarse con Exclusión Mutua porque manipulan *napQ*, la cola de procesos cliente "durmiendo".
- El valor de *myid* en *delay* se supone un entero único entre 0 y n-1. Se usa para indicar el semáforo privado sobre el cual está esperando un cliente.

Manejo de caches en un sistema de archivos distribuido

- Versión simplificada de un problema que se da en sistemas de archivos y BD distribuidos.
- Suponemos procesos de aplicación que ejecutan en una WS, y archivos de datos almacenados en un FS. Los programas de aplicación que quieren acceder a datos del FS, llaman procedimientos *read* y *write* del módulo local *FileCache*. Leen o escriben arreglos de caracteres.
- Los archivos se almacenan en el FS en bloques de 1024 bytes, fijos. El módulo *FileServer* maneja el acceso a bloques del disco; provee dos procedimientos (*ReadBlk* y *WriteBlk*).
- El módulo *FileCache* mantiene en cache los bloques recientemente leídos. Al recibir pedido de *read*, *FileCache* primero chequea si los bytes solicitados están en su cache. Sino, llama al procedimiento *readblock* del *FileServer*. Algo similar ocurre con los *write*.

Manejo de caches en un sistema de archivos distribuido

```
Module FileCache # ubicado en cada workstation
   op read (INT count; result CHAR buffer[*]);
   op write (INT count; CHAR buffer[*]);
body
  cache de N bloques; descripción de los registros de cada file; semáforos para sincronizar acceso al cache;
   proc read (count, buffer)
       IF (los datos pedidos no están en el cache)
              seleccionar los bloques del cache a usar;
              IF (se necesita vaciar parte del cache) FileServer.writeblk(....);
              FileServer.readblk(....);
        buffer= número de bytes requeridos del cache;
   proc write(count, buffer)
       IF (los datos apropiados no están en el cache)
              seleccionar los bloques del cache a usar;
              IF (se necesita vaciar parte del cache) FileServer.writeblk(....);
        bloquedeCache= número de bytes desde buffer;
end FileCache;
```

Manejo de caches en un sistema de archivos distribuido

- Los llamados de los programas de aplicación de las WS son locales a su *FileCache*, pero desde estos módulos se invocan los procesos remotos de *FileServer*.
- FileCache es un server para procesos de aplicación; FileServer es un server para múltiples clientes FileCache, uno por WS.
- Si existe un *FileCache* por programa de aplicación, no se requiere sincronización interna entre los *read* y *write*, porque sólo uno puede estar activo. Si múltiples programas de aplicación usaran el mismo *FileCache*, tendríamos que usar semáforos para implementar la EM en el acceso a *FileCache*.
- En cambio en *FileServer* se requiere sincronización interna, ya que atiende múltiples *FileCache* y contiene un proceso *DiskDriver* (la sincronización no se muestra en el código).

Manejo de caches en un sistema de archivos distribuido

```
Module FileServer
                      # ubicado en el servidor
   op readblk (INT fileid, offset; result CHAR blk[1024]);
   op writeblk (INT fileid, offset; CHAR blk[1024]);
body
  cache de bloques; cola de pedidos pendientes; semáforos para acceso al cache y a la cola;
   proc readblk (fileid, offset, blk)
      { IF (los datos pedidos no están en el cache) {encola el pedido; esperar que la lectura sea procesada;}
        blk= bloques pedidos del disco;
  proc writeblk (fileid, offset, blk)
        Ubicar el bloque en cache;
        IF (es necesario grabar físicamente en disco) {encola el pedido; esperar que la escritura sea procesada;}
        bloque cache = blk;
   process DiskDriver
       WHILE (true)
           esperar por un pedido de acceso físico al disco; arrancar una operación física; esperar interrupción;
           despertar el proceso que está esperando completar el request;
end FileServer;
```

Ejemplo Pares Interactuantes

Intercambio de valores

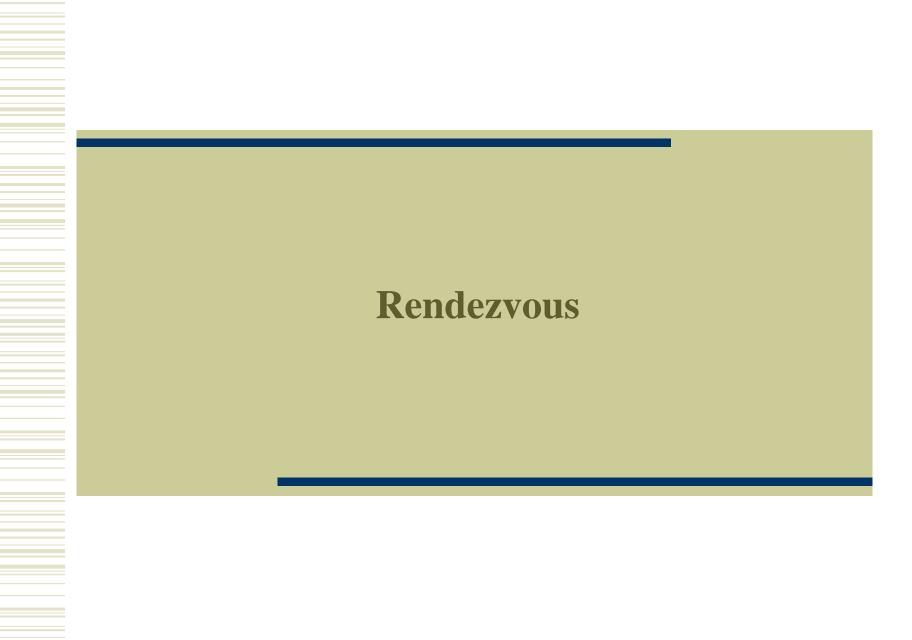
Si dos procesos de diferentes módulos deben intercambiar valores, cada módulo debe exportar un procedimiento que el otro módulo llamará.

```
module Intercambio [i = 1 to 2]
   op depositar(int);
body
   int otrovalor:
   sem listo = 0;
 proc depositar(otro)
   { otrovalor = otro;
     V(listo);
process Worker
    int mivalor;
     call Intercambio[3-i].depositar(mivalor);
     P(listo); ......
end Intercambio
```

RPC en JAVA

Remote Method Invocation (RMI)

- > Java soporta el uso de RPC en programas distribuidos mediante la invocación de métodos remotos (RMI).
- ➤ Una aplicación que usa RMI tiene 3 componentes:
 - Una interfase que declara los headers para métodos remotos.
 - Una clase server que implementa la interfase.
 - Uno o más clientes que llaman a los métodos remotos.
- El server y los clientes pueden residir en máquinas diferentes.



Rendezvous

- ➤ RPC por si mismo sólo brinda un mecanismo de comunicación intermódulo. Dentro de un módulo es necesario programar la sincronización. Además, a veces son necesarios procesos extra sólo para manipular los datos comunicados por medio de RPC (ej: Merge).
- > Rendezvous combina comunicación y sincronización:
 - Como con RPC, un proceso cliente *invoca* una operación por medio de un *call*, pero esta operación es servida por un proceso existente en lugar de por uno nuevo.
 - Un proceso servidor usa una *sentencia de entrada* para esperar por un *call* y actuar.
 - Las operaciones se atienden una por vez más que concurrentemente.

Clase 10 2:

Rendezvous

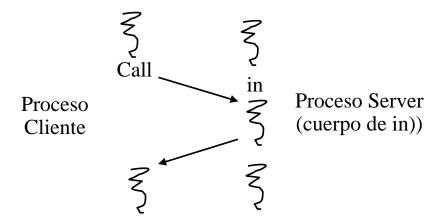
- La especificación de un módulo contiene declaraciones de los *headers* de las operaciones exportadas, pero el cuerpo consta de un único proceso que sirve operaciones.
- Si un módulo exporta *opname*, el proceso server en el módulo realiza *rendezvous* con un llamador de *opname* ejecutando una *sentencia de entrada*:

in *opname* (parámetros formales) \rightarrow **S**; ni

- Las partes entre *in* y *ni* se llaman *operación guardada*.
- ➤ Una sentencia de entrada demora al proceso server hasta que haya al menos un llamado pendiente de *opname*; luego elige el llamado pendiente más viejo, copia los argumentos en los parámetros formales, ejecuta S y finalmente retorna los parámetros de resultado al llamador. Luego, ambos procesos pueden continuar.

Rendezvous

➤ A diferencia de RPC el server es un proceso activo.



Combinando comunicación guardada con rendezvous:

in op₁ (formales₁) and
$$B_1$$
 by $e_1 \rightarrow S_1$;

- \Box op_n (formales_n) and B_n by e_n \rightarrow S_n;
- Los B_i son *expresiones de sincronización* opcionales.)
- Los e_i son *expresiones de scheduling* opcionales.

Pueden referenciar a los parámetros formales.

Ejemplo Buffer limitado

```
module BufferLimitado
  op depositar (typeT), retirar (OUT typeT);
body
  process Buffer
    { queue buf;
       int cantidad = 0;
       while (true)
         { in depositar (item) and cantidad < n \rightarrow push (buf, item);
                                                     cantidad = cantidad + 1;
           \Box retirar (OUT item) and cantidad > 0 \rightarrow pop (buf, item);
                                                        cantidad = cantidad - 1;
           ni
end BufferLimitado
```

Ejemplo

Filósofos Centralizado

```
module Mesa
  op tomar(int), dejar(int);
body
  process Mozo
     { bool comiendo[5] =([5] false);
       while (true)
            in tomar(i) and not (comiendo[izq(i)] or comiendo[der(i)]) \rightarrow comiendo[i] = true;
           \Box dejar(i) \rightarrow comiendo[i] = false;
           ni
end Mesa
module Persona [i = 0 \text{ to } 4]
Body
  process Filosofo
     { while (true)
           call Mesa.tomar(i);
            come;
            call Mesa.dejar(i);
           piensa;
```

Ejemplo Time Server

A diferencia del ejemplo visto para RPC, waketime hace referencia a la hora que debe despertarse.

```
module TimeServer
  op get_time (OUT int);
  op delay (int);
  op tick ();
body TimeServer
  process Timer
      \{ \text{ int tod} = 0; 
       while (true)
            in get_time (OUT time) \rightarrow time = tod;
            \square delay (waketime) and waketime \leftarrow tod by waketime \rightarrow skip;
            \square tick () \rightarrow tod = tod + 1; reiniciar timer;
            ni
end TimeServer
```

Ejemplo Alocador SJN