Concurrencia y Paralelismo

Clase 4



Facultad de Informática UNLP



Conceptos básicos

Semáforos ⇒

- Variables compartidas globales a los procesos.
- Sentencias de control de acceso a la *sección crítica* dispersas en el código.
- Al agregar procesos, se debe verificar acceso correcto a las *variables compartidas*.
- Aunque *exclusión mutua* y *sincronización por condición* son conceptos distintos, se programan de forma similar.

Monitores: módulos de programa con más estructura, y que pueden ser implementados tan eficientemente como los semáforos.

Mecanismo de abstracción de datos:

- Encapsulan las representaciones de recursos.
- Brindan un conjunto de operaciones que son los únicos medios para manipular esos recursos.

Contiene variables que almacenan el estado del recurso y procedimientos que implementan las operaciones sobre él.

Conceptos básicos

Exclusión Mutua ⇒ implícita asegurando que los *procedures* en el mismo monitor no ejecutan concurrentemente.

Sincronización por Condición \Rightarrow explícita con variables condición.

Programa Concurrente ⇒ procesos activos y monitores pasivos. Dos procesos interactúan llamando a los *procedures* de un monitor.

- Un monitor agrupa la representación y la implementación de un recurso compartido. Tiene *interfaz* y *cuerpo*:
 - La *interfaz* especifica operaciones que brinda el recurso (nombres de los *procedures*).
 - El *cuerpo* tiene variables que representan el estado del recurso y la implementación de los *procedures* indicados en la *interfaz*.
- Los procesos sólo conocen los nombres de los *procedures* de los monitores. Sintácticamente, los llamados al monitor tienen la forma:

NombreMonitor.procedure (parámetros)

Notación

```
monitor NombreMonitor {
  declaraciones de variables permanentes;
  código de inicialización
  procedure op<sub>1</sub> (par. formales<sub>1</sub>)
        cuerpo de op<sub>1</sub>
  procedure op<sub>n</sub> (par. formales<sub>n</sub>)
        cuerpo de op<sub>n</sub>
```

Un corralón de materiales posee un servidor que resuelve pedidos de presupuestos de N Personas, el servidor atiende los pedidos de a uno a la vez y sin respetar ningún orden.

```
process Persona[id: 0..N-1]
{ .....
SERVIDOR.resolver (lista, resultado);
.....
}
```

```
monitor SERVIDOR
{
    procedure resolver (L: texto; R: out texto)
    {       R = CalcularPresupuesto (L);
    }
}
```

Tenemos 5 procesos empleados que continuamente hacen algún producto. Hay un proceso coordinador que cada cierto tiempo debe ver la cantidad total de productos hechos.

```
process empleado[id: 0..4] {
    while (true)
    { .....
        TOTAL.incrementar();
        .....
    }
}
```

```
process coordinador{
  int c;
  while (true)
  { .....
    TOTAL.verificar(c);
    .....
}
```

```
monitor TOTAL {
  int cant = 0;

procedure incrementar ()
  {   cant = cant+1;
  }

procedure verificar (R: out int)
  {   R = cant;
  }
}
```

Tenemos dos procesos A y B, donde A le debe comunicar un valor a B (múltiples veces).

```
process A {
  bool ok;
  int aux;
  while (true) { --Genera valor a enviar en aux
      ok = false;
      while (not ok) → Buffer.Enviar (aux, ok);
      .....
  }
}
```

BUSY WAITING

```
process B {
bool ok;
int aux;
while (true) { ....
ok = false;
while (not ok) \rightarrow Buffer.Recibir (aux, ok);
--Trabaja \ con \ en \ vlor \ aux \ recibido
}
```

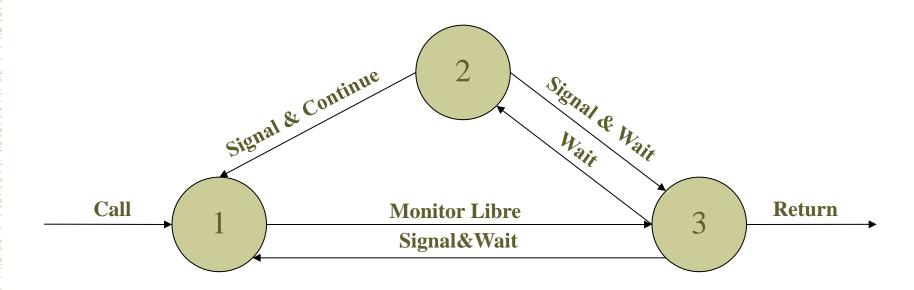
```
monitor Buffer{
 int dato;
 bool hayDato = false
 procedure Enviar (D: in int; Ok: out bool)
   \{ ok = not hayDato;
      if (Ok) \{ dato = D;
                hayDato = true;
 procedure Recibir (R: out int; Ok: out bool)
      Ok = hay Dato;
      if (Ok) \{ R = dato :
                hayDato = false;
```

La *sincronización por condición* es programada explícitamente con *variables* $condición \rightarrow cond cv;$

El valor asociado a *cv* es una cola de procesos demorados, *no visible directamente* al programador. Operaciones sobre las *variables condición*:

- wait(cv) \rightarrow el proceso se demora al final de la cola de cv y deja el acceso exclusivo al monitor.
- signal(cv) → despierta al proceso que está al frente de la cola (si hay alguno) y lo saca de ella. El proceso despertado recién podrá ejecutar cuando readquiera el acceso exclusivo al monitor.
- signal_all(cv) → despierta todos los procesos demorados en cv, quedando vacía la cola asociada a cv.
- Disciplinas de señalización:
 - Signal and continued \Rightarrow es el utilizado en la materia.
 - Signal and wait.

Signal and continue vs. Signal and Wait



- 1- Espera acceso al monitor.
- 2- Cola por Variable Condición.
- 3- Ejecutando en el Monitor.

Llamado – Monitor Libre

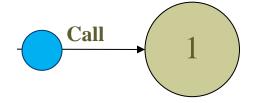
2

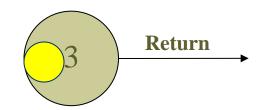


- 1- Espera acceso al monitor.
- 2- Cola por Variable Condición.
- 3- Ejecutando en el Monitor.

Llamado – Monitor Ocupado

2





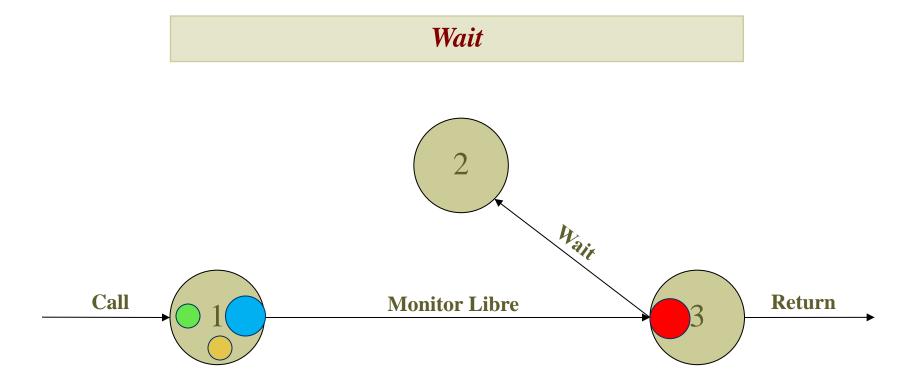
- 1- Espera acceso al monitor.
- 2- Cola por Variable Condición.
- 3- Ejecutando en el Monitor.

Liberación del Monitor

2

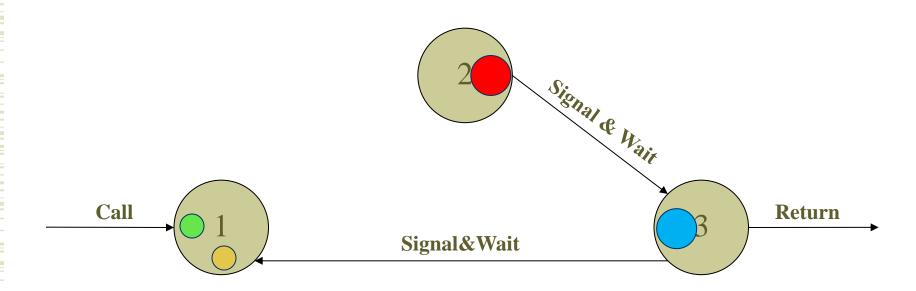


- 1- Espera acceso al monitor.
- 2- Cola por Variable Condición.
- 3- Ejecutando en el Monitor.



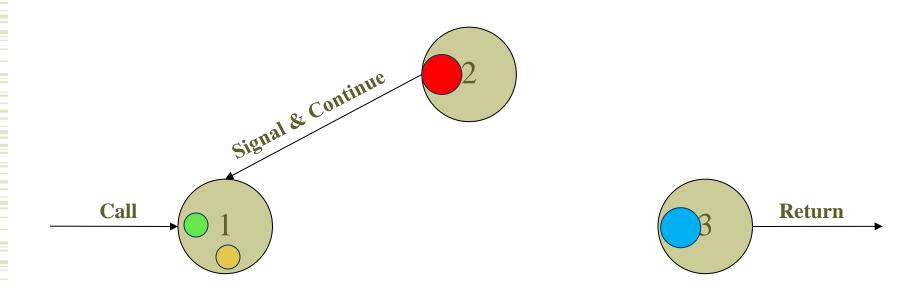
- 1- Espera acceso al monitor.
- 2- Cola por Variable Condición.
- 3- Ejecutando en el Monitor.

Signal - Disciplina Signal and Wait



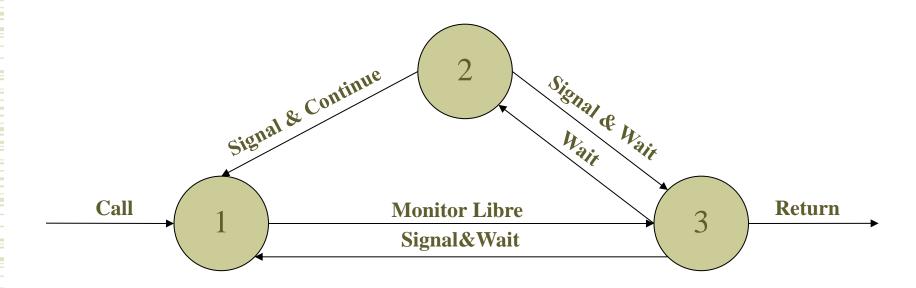
- 1- Espera acceso al monitor.
- 2- Cola por Variable Condición.
- 3- Ejecutando en el Monitor.

Signal - Disciplina Signal and Continue



- 1- Espera acceso al monitor.
- 2- Cola por Variable Condición.
- 3- Ejecutando en el Monitor.

Signal and continue vs. Signal and Wait



- 1- Espera acceso al monitor.
- 2- Cola por Variable Condición.
- 3- Ejecutando en el Monitor.

Resumen: diferencia entre las disciplinas de señalización

• **Signal and Continued:** el proceso que hace el *signal* continúa usando el monitor, y el proceso despertado pasa a competir por acceder nuevamente al monitor para continuar con su ejecución (en la instrucción que lógicamente le sigue al *wait*).

• Signal and Wait: el proceso que hace el signal pasa a competir por acceder nuevamente al monitor, mientras que el proceso despertado pasa a ejecutar dentro del monitor a partir de instrucción que lógicamente le sigue al wait.

Resumen: diferencia entre wait/signal con P/V

WAIT	P
El proceso siempre se duerme	El proceso sólo se duerme si el semáforo es 0.

SIGNAL	V
1	Incrementa el semáforo para que un proceso dormido o que hará un P continue. No sigue ningún orden al despertarlos.

Tenemos dos procesos A y B, donde A le debe comunicar un valor a B (múltiples veces).

```
process A {
  int aux;
  while (true)
    { --Genera valor a enviar en aux}
    Buffer.Enviar (aux);
    ......
}
```

```
process B {
  int aux;
  while (true)
    { ......
    Buffer.Recibir (aux);
    --Trabaja con en vlor aux recibido
  }
}
```

```
monitor Buffer {
 int dato;
  bool hayDato = false;
  cond P, C;
  procedure Enviar (D: in int)
      if (hayDato) \rightarrow wait (P);
      dato = D;
      hayDato = true;
      signal (C);
  procedure Recibir (R: out int)
   { if (not hay Dato) \rightarrow wait (C);
      R = dato;
      hayDato = false;
      signal (P);
```

Operaciones adicionales sobre las Variables Condición

Operaciones adicionales que NO SON USADAS EN LA PRÁCTICA sobre las variables condición:

- $empty(cv) \rightarrow retorna true si la cola controlada por cv está vacía.$
- wait(cv, rank) \rightarrow el proceso se demora en la cola de cv en orden ascendente de acuerdo al parámetro rank y deja el acceso exclusivo al monitor.
- minrank(cv) → función que retorna el mínimo ranking de demora.

Ejemplos y técnicas

Ejemplo

Simulación de semáforos: condición básica

```
monitor Semaforo
{ int s = 1; cond pos;
  procedure P()
     { if (s == 0) wait(pos);
      s = s-1;
     };
  procedure V ()
    \{ s = s+1; 
      signal(pos);
```

Puede quedar el semáforo con un valor menor a 0 (no cumple las propiedades de los semáforos).

```
monitor Semaforo
\{ \text{ int } s = 1; \text{ cond pos}; 
  procedure P()
      { while (s == 0) wait(pos);
       s = s-1;
  procedure V ()
     \{ s = s+1; 
       signal(pos);
     };
```

¿Qué diferencia hay con los semáforos?

¿Que pasa si se quiere que los procesos pasen el P en el orden en que llegan?

Simulación de semáforos: Passing the Conditions

Simulación de Semáforos

```
monitor Semaforo
\{ \text{ int } s = 1; \text{ cond pos}; \}
   procedure P()
      \{ \text{ if } (s == 0) \text{ wait}(pos) \}
        else s = s-1:
      };
   procedure V ()
     { if (empty(pos)) s = s+1
       else signal(pos);
```

Como resolver este problema al no contar con la sentencia *empty*.



```
monitor Semaforo
{ int s = 1, espera = 0; cond pos;
  procedure P()
     { if (s == 0) { espera ++; wait(pos);}
       else s = s-1;
  procedure V ()
     \{ \text{ if (espera == 0) } s = s+1 \}
      else { espera --; signal(pos);}
```

Alocación SJN: Wait con Prioridad

Alocación SJN

```
monitor Shortest_Job_Next
{ bool libre = true;
 cond turno;
 procedure request (int tiempo)
    { if (libre) libre = false;
      else wait (turno, tiempo);
    };
 procedure release ()
    { if (empty(turno)) libre = true
     else signal(turno);
```

- Se usa *wait* con prioridad para ordenar los procesos demorados por la cantidad de tiempo que usarán el recurso.
- Se usa *empty* para determinar si hay procesos demorados.
- Cuando el recurso es liberado, si hay procesos demorados se despierta al que tiene mínimo *rank*.
- Wait no se pone en un loop pues la decisión de cuándo puede continuar un proceso la hace el proceso que libera el recurso.

¿Como resolverlo sin wait con prioridad?

Técnicas de Sincronización Alocación SJN: *Variables Condición Privadas*

Se realiza Passing the Condition, manejando el orden explícitamente por medio de una cola ordenada y variables condición privadas.

```
monitor Shortest Job Next
 bool libre = true;
 cond turno[N];
 cola espera;
 procedure request (int id, int tiempo)
    { if (libre) libre = false
      else { insertar_ordenado(espera, id, tiempo);
             wait (turno[id]);
    };
 procedure release ()
    { if (empty(espera)) libre = true
     else { sacar(espera, id);
             signal(turno[id]);
    };
```

Buffer Limitado: Sincronización por Condición Básica

Buffer Limitado

```
monitor Buffer Limitado
  typeT buf[n];
  int ocupado = 0, libre = 0; cantidad = 0;
  cond not lleno, not vacio;
  procedure depositar(typeT datos)
     { while (cantidad == n) wait (not_lleno);
      buf[libre] = datos;
      libre = (libre+1) \mod n;
      cantidad++;
      signal(not_vacio);
  procedure retirar(typeT &resultado)
     { while (cantidad == 0) wait(not vacio);
      resultado=buf[ocupado];
      ocupado=(ocupado+1) mod n;
      cantidad--;
      signal(not_lleno);
```

Lectores y escritores: Broadcast Signal

Lectores y escritores

```
monitor Controlador RW
 int nr = 0, nw = 0;
  cond ok_leer, ok_escribir
  procedure pedido_leer( )
     { while (nw > 0) wait (ok\_leer);
      nr = nr + 1;
  procedure libera_leer( )
     \{ nr = nr - 1; \}
      if (nr == 0) signal (ok_escribir);
  procedure pedido_escribir()
     { while (nr>0 OR nw>0) wait (ok_escribir);
       nw = nw + 1;
  procedure libera_escribir()
      nw = nw - 1;
       signal (ok_escribir);
       signal_all (ok_leer);
```

- El monitor arbitra el *acceso a la BD*.
- Los procesos dicen cuándo quieren acceder y cuándo terminaron \Rightarrow requieren un monitor con 4 procedures:
 - pedido_leer
 - libera_leer
 - pedido_escribir
 - libera_escribir

Lectores y escritores: Passing the Condition

Otra solución al problema de lectores y escritores

```
monitor Controlador_RW
                                                procedure pedido escribir()
  int nr = 0, nw = 0, dr = 0, dw = 0;
                                                    { if (nr>0 OR nw>0)
  cond ok_leer, ok_escribir
                                                             \{ dw = dw + 1; \}
                                                               wait (ok escribir);
  procedure pedido_leer( )
    \{ if (nw > 0) \}
                                                     else nw = nw + 1;
               \{ dr = dr + 1; \}
                 wait (ok leer);
                                                  procedure libera escribir()
                                                   \{ \text{ if } (dw > 0) \}
      else nr = nr + 1;
                                                            \{ dw = dw - 1; \}
                                                              signal (ok escribir);
  procedure libera_leer( )
                                                     else { nw = nw - 1;
    \{ nr = nr - 1; \}
                                                            if (dr > 0)
     if (nr == 0 \text{ and } dw > 0)
                                                                \{ nr = dr; \}
               \{ dw = dw - 1; \}
                                                                  dr = 0;
                 signal (ok_escribir);
                                                                  signal_all (ok_leer);
                 nw = nw + 1:
```

Técnicas de Sincronización Diseño de un reloj lógico: Covering conditions

```
monitor Timer
{ int hora_actual = 0;
  cond chequear;
  procedure demorar(int intervalo)
   { int hora_de_despertar;
     hora_de_despertar=hora_actual+intervalo;
     while (hora_de_despertar>hora_actual)
            wait(chequear);
  procedure tick()
   { hora_actual = hora_actual + 1;
     signal_all(chequear);
```

Diseño de un reloj lógico

- Fimer que permite a los procesos dormirse una cantidad de unidades de tiempo.
- Ejemplo de controlador de recurso (reloj lógico) con dos operaciones:
- *demorar(intervalo):* demora al llamador durante intervalo ticks de reloj.
- *tick:* incrementa el valor del reloj lógico. Es llamada por un proceso que es despertado periódicamente por un timer de hardware y tiene alta prioridad de ejecución.

Ineficiente → mejor usar wait con prioridad o variables condition privadas

Técnicas de Sincronización Diseño de un reloj lógico: *Wait con prioridad*

El mismo ejemplo anterior del reloj lógico utilizando wait con prioridad:

```
monitor Timer
{ int hora_actual = 0;
  cond espera;
  procedure demorar(int intervalo)
     int hora_de_despertar;
     hora_de_despertar = hora_actual + intervalo;
     wait(espera, hora_a_despertar);
  procedure tick( )
   { hora_actual = hora_actual + 1;
     while (minrank(espera) <= hora_actual)</pre>
           signal (espera);
```

Técnicas de Sincronización Diseño de un reloj lógico: *Variables conditions privadas*

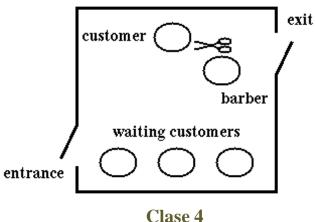
El mismo ejemplo anterior del reloj lógico utilizando *variables conditions privadas*:

```
monitor Timer
 int hora actual = 0;
  cond espera[N];
  colaOrdenada dormidos;
  procedure demorar(int intervalo, int id)
     int hora_de_despertar;
     hora_de_despertar = hora_actual + intervalo;
     Insertar(dormidos, id, hora_de_despertar);
     wait(espera[id]);
  procedure tick()
    { int aux, idAux;
     hora actual = hora actual + 1;
     aux = verPrimero (dormidos);
     while (aux <= hora_actual)
        { sacar (dormidos, idAux)
          signal (espera[idAux]);
          aux = verPrimero (dormidos);
```

Técnicas de Sincronización Peluquero dormilón: *Rendezvous*

Problema del peluquero dormilón (sleeping barber).

Una ciudad tiene una peluquería con 2 puertas y unas pocas sillas. Los clientes entran por una puerta y salen por la otra. Como el negocio es chico, a lo sumo un cliente o el peluquero se pueden mover en él a la vez. El peluquero pasa su tiempo atendiendo clientes, uno por vez. Cuando no hay ninguno, el peluquero duerme en su silla. Cuando llega un cliente y encuentra que el peluquero está durmiendo, el cliente lo despierta, se sienta en la silla del peluquero, y duerme mientras el peluquero le corta el pelo. Si el peluquero está ocupado cuando llega un cliente, éste se va a dormir en una de las otras sillas. Después de un corte de pelo, el peluquero abre la puerta de salida para el cliente y la cierra cuando el cliente se va. Si hay clientes esperando, el peluquero despierta a uno y espera que se siente. Sino, se vuelve a dormir hasta que llegue un cliente.



Técnicas de Sincronización Peluquero dormilón: *Rendezvous*

- $ightharpoonup Procesos \Rightarrow clientes y peluquero.$
- ➤ *Monitor* ⇒ *administrador de la peluquería*. Tres procedures:
 - *corte_de_pelo*: llamado por los clientes, que retornan luego de recibir un corte de pelo.
 - *proximo_cliente*: llamado por el peluquero para esperar que un cliente se siente en su silla, y luego le corta el pelo.
 - corte_terminado: llamado por el peluquero para que el cliente deje la peluquería.
- El peluquero y un cliente necesitan una serie de etapas de sincronización (*rendezvous*):
 - El peluquero tiene que esperar que llegue un cliente, y este tiene que esperar que el peluquero esté disponible.
 - El cliente necesita esperar que el peluquero termine de cortarle el pelo, indicado cuando le abre la puerta de salida.
 - Antes de cerrar la puerta de salida, el peluquero necesita esperar hasta que el cliente haya dejado el negocio.
 - → el peluquero y el cliente atraviesan una serie de etapas de sincronización, comenzando con un *rendezvous* similar a una barrera entre dos procesos, pues ambas partes deben arribar antes de que cualquiera pueda seguir.

Técnicas de Sincronización Peluquero dormilón: *Rendezvous*

```
monitor Peluqueria {
   int peluquero = 0, silla = 0, abierto = 0;
   cond peluquero_disponible, silla_ocupada, puerta_abierta, salio_cliente;
   procedure corte_de_pelo() {
      while (peluquero == 0) wait (peluquero_disponible);
      peluquero = peluquero - 1;
      signal (silla_ocupada);
      wait (puerta_abierta);
      signal (salio_cliente);
   procedure proximo cliente(){
       peluquero = peluquero + 1;
       signal(peluquero_disponible);
       wait(silla_ocupada);
   procedure corte_terminado() {
       signal(puerta_abierta);
       wait(salio_cliente);
```