## Concurrencia y Paralelismo

### Clase 2



Facultad de Informática UNLP

### Links a los archivos con audio (formato MP4)

Los archivos con las clases con audio están en formato MP4. En los link de abajo están los videos comprimidos en archivos RAR.

- Acciones Atómicas y Sincronización
   https://drive.google.com/uc?id=1DzEl1aKJ-fXW9k3t7tDgy59C9HtdS2vf&export=download
- ◆ Propiedades y Fairness
  <a href="https://drive.google.com/uc?id=11xnI0SIV-movMHbamVD2tl6VYmRS4Vij&export=download">https://drive.google.com/uc?id=11xnI0SIV-movMHbamVD2tl6VYmRS4Vij&export=download</a>
- ◆ Sincronización por Variables Compartidas (Locks Barreras)
  https://drive.google.com/uc?id=1B\_pFlBswRc19QUIz8srb9LJ2MHcDeJgc&export=download

## Acciones Atómicas y Sincronización

- *Estado* de un programa concurrente.
- Cada proceso ejecuta un conjunto de sentencias, cada una implementada por una o más acciones atómicas.
- *Una acción atómica* hace una transformación de estado indivisibles (estados intermedios invisibles para otros procesos).
- Ejecución de un programa concurrente → *intercalado* (*interleaving*) de las acciones atómicas ejecutadas por procesos individuales.
- *Historia* de un programa concurrente (*trace*): ejecución de un programa concurrente con un *interleaving* particular. En general el número de posibles historias de un programa concurrente es enorme; pero no todas son válidas.
- *Interacción* → determina cuales historias son correctas.

Algunas historias son válidas y otras no.

```
int buffer;
                         process 2
                                                      Posibles historias:
process 1
                           { int y;
                                                      p11, p12, p21, p22, p11, p12, p21, p22, ... 

✓
 { int x
                             while (true)
                                                      p11, p12, p21, p11, p22, p12, p21, p22, ... ✓
  while (true)
                               p2.1: y = buffer;
                                                      p11, p21, p12, p22, ....
     p1.1: \mathbf{read}(\mathbf{x});
                               p2.2: print(y);
                                                      p21, p11, p12, ....
                                                                                                       ×
     p1.2: buffer = x;
```

• Se debe asegurar un orden temporal entre las acciones que ejecutan los procesos → las tareas se intercalan ⇒ deben fijarse restricciones.

La sincronización por condición permite restringir las historias de un programa concurrente para asegurar el orden temporal necesario.

Una acción atómica de *grano fino* (fine grained) se debe implementar por hardware.

- ¿La operación de asignación A=B es atómica?
  - $NO \Rightarrow (i) Load PosMemB, reg$ 
    - (ii) Store reg, PosMemA
- ¿Qué sucede con algo del tipo X=X+X?
  - (i) Load PosMemX, Acumulador
  - (ii) Add PosMemX, Acumulador
  - (iii) Store Acumulador, PosMemX

**Ejemplo 1:** Cuáles son los posibles resultados con 3 procesadores. La lectura y escritura de las variables x, y, z son atómicas.

x = 0; y = 4; z =	(1)	
co		
$\mathbf{x} = \mathbf{y} + \mathbf{z}$	<b>(1)</b>	
// y = 3	(2)	
$//\mathbf{z} = 4$	(3)	(2)

 $\mathbf{oc}$ 

#### 1) Puede descomponerse por ejemplo en:

- (1.1) Load PosMemY, Acumulador
- (1.2) Add PosMemZ, Acumulador
- (1.3) Store Acumulador, PosMemX
- (2) Se transforma en: Store 3, PosMemY
- (3) Se transforma en: Store 4, PosMemZ
- y = 3, z = 4 en todos los casos.
- x puede ser:
  - 6 si ejecuta (1)(2)(3) o (1)(3)(2)
  - 5 si ejecuta (2)(1)(3)
  - 8 si ejecuta (3)(1)(2)
  - 7 si ejecuta (2)(3)(1) o (3)(2)(1)
  - 6 si ejecuta (1.1)(2)(1.2)(1.3)(3)
  - 8 si ejecuta (1.1)(3)(1.2)(1.3)(2)
  - .......

**Ejemplo 2:** Cuáles son los posibles resultados con 2 procesadores. La lectura y escritura de las variables x, y, z son atómicas.

#### (1) Puede descomponerse por ejemplo en:

- (1.1) Load PosMemX, Acumulador
- (1.2) Add PosMemY, Acumulador
- (1.3) Store Acumulador, PosMemZ

### (2) Se transforma en:

- (2.1) Store 3, PosMemX
- (2.2) Store 4, PosMemY

$$x = 3$$
,  $y = 4$  en todos los casos.  
z puede ser: 4, 5, 6 o 7.

Nunca podría parar el programa y ver un estado en que x+y=6, a pesar de que z=x+y si puede tomar ese valor

**Ejemplo 3:** "Interleaving extremo" (Ben-Ari & Burns)

Dos procesos que realizan (cada uno) N iteraciones de la sentencia X=X+1.

```
int X = 0

Process P1

{ int i
  for [i=1 to N] \rightarrow X=X+1
}

Process P2
{ int i
  fa [i=1 to N] \rightarrow X=X+1
}
```

¿Cuál puede ser el valor final de X?

- 2N
- entre N+1 y 2N-1
- N
- $\langle N \text{ (incluso 2...)}$

### ¿Cuando valdrá 2N?

En cada iteración ....

- 1. Proceso 1: *Load X*
- 2. Proceso 1: *Incrementa su copia*
- 3. Proceso 1: *Store X*
- 4. Proceso 2: *Load X*
- 5. Proceso 2: Incrementa su copia
- 6. Proceso 2: *Store X*

### ¿Cuando valdrá N?

En cada iteración ....

- 1. Proceso 1: *Load X*
- 2. Proceso 2: *Load X*
- 3. Proceso 1: *Incrementa su copia*
- 4. Proceso 2: *Incrementa su copia*
- 5. Proceso 1: *Store X*
- 6. Proceso 2: *Store X*

### ¿Cuando valdrá 2?

- 1. Proceso 1: *Load X*
- 2. Proceso 2: *Hace N-1 iteraciones del loop*
- 3. Proceso 1: Incrementa su copia
- 4. Proceso 1: *Store X*
- 5. Proceso 2: *Load X*
- 6. Proceso 1: Hace el resto de las iteraciones del loop
- 7. Proceso 2: Incrementa su copia
- 8. Proceso 2: *Store X*

... no podemos confiar en la intuición para analizar un programa concurrente...

- En la mayoría de los sistemas el tiempo absoluto no es importante.
- Con frecuencia los sistemas son actualizados con componentes más rápidas. La corrección no debe depender del tiempo absoluto.
- El tiempo se ignora, sólo las secuencias son importantes

load	add		mult		store
load	add	mu	lt	store	

• Puede haber distintos ordenes (*interleavings*) en que se ejecutan las instrucciones de los diferentes procesos; los programas deben ser correctos para todos ellos.

En lo que sigue, supondremos máquinas con las siguientes características:

- Los valores de los tipos básicos se almacenan en elementos de memoria leídos y escritos como acciones atómicas.
- Los valores se cargan en registros, se opera sobre ellos, y luego se almacenan los resultados en memoria.
- Cada proceso tiene su propio conjunto de registros (context switching).
- Todo resultado intermedio de evaluar una expresión compleja se almacena en registros o en memoria privada del proceso.

- Si una expresión *e* en un proceso no referencia una variable alterada por otro proceso, la evaluación será atómica, aunque requiera ejecutar varias acciones atómicas de grano fino.
- Si una asignación x = e en un proceso no referencia ninguna variable alterada por otro proceso, la ejecución de la asignación será atómica.

Normalmente los programas concurrentes no son disjuntos ⇒ es necesario establecer algún requerimiento más débil ...

*Referencia crítica* en una expresión ⇒ referencia a una variable que es modificada por otro proceso.

Asumamos que toda referencia crítica es a una variable simple leída y escrita atómicamente.

Clase 2 1.

# Atomicidad de grano fino Propiedad de "A lo sumo una vez"

Una sentencia de asignación x = e satisface la propiedad de "A lo sumo una vez" si:

- 1) e contiene a lo sumo una referencia crítica y x no es referenciada por otro proceso, o
- 2) e no contiene referencias críticas, en cuyo caso x puede ser leída por otro proceso.

Una expresiones *e* que no está en una sentencia de asignación satisface la propiedad de "*A lo sumo una vez*" si no contiene más de una referencia crítica.

## Puede haber a lo sumo una variable compartida, y puede ser referenciada a lo sumo una vez

### Atomicidad de grano fino Propiedad de "A lo sumo una vez"

Si una sentencia de asignación cumple la propiedad ASV, entonces su ejecución *parece* atómica, pues la variable compartida será leída o escrita sólo una vez.

### **Ejemplos:**

• int 
$$x=0$$
,  $y=0$ ;  
co  $x=x+1 // y=y+1$  oc;

No hay ref. críticas en ningún proceso.

En todas las historias x = 1 e y = 1

• int 
$$x = 0$$
,  $y = 0$ ;  
co  $x=y+1 // y=y+1$  oc;

El 1er proceso tiene 1 ref. crítica. El 2do ninguna. Siempre y = 1 y x = 1 o 2

• int 
$$x = 0$$
,  $y = 0$ ;  
co  $x=y+1 // y=x+1$  oc;

Ninguna asignación satisface ASV. Posibles resultados: x = 1 e y = 2 / x = 2 e y = 1

Nunca debería ocurrir x = 1 e  $y = 1 \rightarrow ERROR$ 

### Especificación de la sincronización

- Si una expresión o asignación no satisface ASV con frecuencia es necesario ejecutarla atómicamente.
- En general, es necesario ejecutar secuencias de sentencias como una única acción atómica (sincronización por exclusión mutua).

Mecanismo de sincronización para construir una acción atómica *de grano grueso* (*coarse grained*) como secuencia de acciones atómicas de grano fino (*fine grained*) que aparecen como indivisibles.

 $\langle \mathbf{e} \rangle$  indica que la expresión  $\mathbf{e}$  debe ser evaluada atómicamente.

**(await (B) S;)** se utiliza para especificar sincronización.

La expresión booleana B especifica una condición de demora.

S es una secuencia de sentencias que se garantiza que termina.

Se garantiza que B es true cuando comienza la ejecución de S.

Ningún estado interno de S es visible para los otros procesos.

### Especificación de la sincronización

Sentencia con alto poder expresivo, pero el costo de implementación de la forma general de *await* (exclusión mutua y sincronización por condición) es alto.

- Await general:  $\langle \text{await (s>0) s=s-1;} \rangle$
- Await para exclusión mutua:  $\langle x = x + 1; y = y + 1 \rangle$
- Ejemplo await para sincronización por condición:  $\langle \text{await (count} > 0) \rangle$

Si B satisface ASV, puede implementarse como *busy waiting* o *spin loop* do (not B)  $\rightarrow$  skip od (while (not B); )

Acciones atómicas incondicionales y condicionales

### Especificación de la sincronización

**Ejemplo:** productor/consumidor con buffer de tamaño N.

```
cant: int = 0;
Buffer: cola;
process Productor
 { while (true)
     Generar Elemento
     <await (cant < N); push(buffer, elemento); cant++ >
process Consumidor
 { while (true)
     <await (cant > 0); pop(buffer, elemento); cant-- >
     Consumir Elemento
```

## Propiedades y Fairness

### Propiedades de seguridad y vida

Una *propiedad* de un programa concurrente es un atributo verdadero en cualquiera de las historias de ejecución del mismo

Toda propiedad puede ser formulada en términos de dos clases: seguridad y vida.

- *seguridad* (safety)
  - Nada malo le ocurre a un proceso: asegura estados consistentes.
  - Una falla de seguridad indica que algo anda mal.
  - Ejemplos de propiedades de seguridad: exclusión mutua, ausencia de interferencia entre procesos, *partial correctness*.
- *vida* (liveness)
  - Eventualmente ocurre algo bueno con una actividad: progresa, no hay deadlocks.
  - Una falla de vida indica que las cosas dejan de ejecutar.
  - Ejemplos de vida: *terminación*, asegurar que un pedido de servicio será atendido, que un mensaje llega a destino, que un proceso eventualmente alcanzará su SC, etc ⇒ *dependen de las políticas de scheduling*.

¿Que pasa con la total correctness?

## Fairness y políticas de scheduling

*Fairness*: trata de garantizar que los procesos tengan chance de avanzar, sin importar lo que hagan los demás

Una acción atómica en un proceso es *elegible* si es la próxima acción atómica en el proceso que será ejecutada. Si hay varios procesos ⇒ hay *varias acciones atómicas elegibles*.

Una política de scheduling determina cuál será la próxima en ejecutarse.

**Ejemplo:** Si la política es asignar un procesador a un proceso hasta que termina o se demora. ¿Qué podría suceder en este caso?

```
bool continue = true;
co while (continue); // continue = false; oc
```

## Fairness y políticas de scheduling

*Fairness Incondicional*. Una política de scheduling es incondicionalmente fair si toda acción atómica incondicional que es elegible eventualmente es ejecutada.

En el ejemplo anterior, RR es incondicionalmente fair en monoprocesador, y la ejecución paralela lo es en un multiprocesador.

### Fairness Débil. Una política de scheduling es débilmente fair si :

- (1) Es incondicionalmente fair y
- (2) Toda acción atómica condicional que se vuelve elegible eventualmente es ejecutada, asumiendo que su condición se vuelve *true* y permanece *true* hasta que es vista por el proceso que ejecuta la acción atómica condicional.

No es suficiente para asegurar que cualquier sentencia *await* elegible eventualmente se ejecuta: la guarda podría cambiar el valor (de *false* a *true* y nuevamente a *false*) mientras un proceso está demorado.

## Fairness y políticas de scheduling

### Fairness Fuerte. Una política de scheduling es fuertemente fair si:

- (1) Es incondicionalmente fair y
- (2) Toda acción atómica condicional que se vuelve elegible eventualmente es ejecutada pues su guarda se convierte en *true* con infinita frecuencia.

```
Ejemplo: ¿Este programa termina?

bool continue = true, try = false;

co while (continue) { try = true; try = false; }

// ⟨await (try) continue = false⟩

oc
```

No es simple tener una política que sea práctica y fuertemente fair. En el ejemplo anterior, con 1 procesador, una política que alterna las acciones de los procesos sería fuertemente fair, pero es impráctica. Round-robin es práctica pero no es fuertemente fair.

## Sincronización por Variables Compartidas

Locks - Barreras



### Herramientas para la concurrencia

### > Memoria Compartida

- Variables compartidas
- Semáforos
- Monitores

### > Memoria distribuida (pasaje de mensajes)

- Mensajes asincrónicos
- Mensajes sincrónicos
- Remote Procedure Call (RPC)
- Rendezvous

### Locks y barreras

**Problema de la Sección Crítica**: implementación de acciones atómicas en software (**locks**).

**Barrera**: punto de sincronización que todos los procesos deben alcanzar para que cualquier proceso pueda continuar.

En la técnica de *busy waiting* un proceso chequea repetidamente una condición hasta que sea verdadera:

- Ventaja de implementarse con instrucciones de cualquier procesador.
- Ineficiente en multiprogramación (cuando varios procesos comparten el procesador y la ejecución es intercalada).
- Aceptable si cada proceso ejecuta en su procesador.

### El problema de la Sección Crítica

Las soluciones a este problema pueden usarse para implementar sentencias *await* arbitrarias.

¿Qué propiedades deben satisfacer los protocolos de entrada y salida?.

## El problema de la Sección Crítica Propiedades a cumplir

Exclusión mutua: A lo sumo un proceso está en su SC

Ausencia de Deadlock (Livelock): si 2 o más procesos tratan de entrar a sus SC, al menos uno tendrá éxito.

Ausencia de Demora Innecesaria: si un proceso trata de entrar a su SC y los otros están en sus SNC o terminaron, el primero no está impedido de entrar a su SC.

**Eventual Entrada:** un proceso que intenta entrar a su SC tiene posibilidades de hacerlo (eventualmente lo hará).

• Solución trivial (SC). Pero, ¿cómo se implementan los ()?

# El problema de la Sección Crítica Implementación de sentencias *await*

- Cualquier solución al problema de la SC se puede usar para implementar una acción atómica incondicional  $\langle S; \rangle \Rightarrow$  SCEnter; S; SCExit
- Para una acción atómica condicional ⟨await (B) S;⟩ ⇒
   SCEnter; while (not B) {SCExit; SCEnter;} S; SCExit;
- Si S es skip, y B cumple ASV, ⟨await (B);⟩ puede implementarse por medio de ⇒ while (not B) skip;

*Correcto*, pero *ineficiente*: un proceso está spinning continuamente saliendo y entrando a SC hasta que otro altere una variable referenciada en *B*.

Para reducir contención de memoria ⇒
 SCEnter; while (not B) {SCExit; Delay; SCEnter;} S; SCExit;

### El problema de la Sección Crítica.

Solución hardware: deshabilitar interrupciones

```
process SC[i=1 to n] {
    while (true) {
        deshabilitar interrupciones;  # protocolo de entrada
        sección crítica;
        habilitar interrupciones;  # protocolo de salida
        sección no crítica;
    }
}
```

- Solución correcta para una máquina monoprocesador.
- Durante la SC no se usa la multiprogramación → penalización de performance
- La solución no es correcta en un multiprocesador.

# El problema de la Sección Crítica. Solución de "grano grueso"

bool in1=false, in2=false # MUTEX:  $\neg$ (in1  $\wedge$  in2) #

• No asegura el invariante MUTEX ⇒ solución de "grano grueso"

```
process SC1
{ while (true)
    {(await (not in2) in1 = true;)
        sección crítica;
        in1 = false;
        sección no crítica;
    }
}
```

```
process SC2
{ while (true)
    { (await (not in1) in2 = true; )
        sección crítica;
        in2 = false;
        sección no crítica;
    }
}
```

¿Satisface las 4 propiedades?

### El problema de la Sección Crítica.

Solución de "grano grueso" - ¿Cumple las condiciones?

Exclusión mutua: por construcción, SC1 y SC2 se excluyen en el acceso a la SC.

```
bool in1=false, in2=false # MUTEX: ¬(in1 ∧ in2) #
```

**Ausencia de deadlock:** si hay deadlock, SC1 y SC2 están bloqueados en su protocolo de entrada ⇒ **in1** e **in2** serían *true* a la vez. Esto NO puede darse ya que ambas son falsas en ese punto (lo son inicialmente, y al salir de SC, cada proceso vuelve a serlo).

**Ausencia de demora innecesaria:** si SC1 está fuera de su SC o terminó, **in1** es *false*; si SC2 está tratando de entrar a SC y no puede, **in1** es true;  $(\neg in1 \land in1 = false) \Rightarrow no hay demora innecesaria.$ 

### El problema de la Sección Crítica.

Solución de "grano grueso" - ¿Cumple las condiciones?

```
bool in1=false, in2=false # MUTEX: \neg(in1 \wedge in2) #
```

```
process SC1
{ while (true)
    {(await (not in2) in1 = true;)}
    sección crítica;
    in1 = false;
    sección no crítica;
    }
}

process SC2
{ while (true)
    {(await (not in1) in2 = true;)}
    sección crítica;
    in2 = false;
    sección no crítica;
    }
}
```

#### **Eventual Entrada:**

- Si SC1 está tratando de entrar a su SC y no puede, SC2 está en SC (**in2** es *true*). Un proceso que está en SC eventualmente sale → **in2** será *false* y la guarda de SC1 *true*.
- Análogamente para SC2.
- Si los procesos corren en procesadores iguales y el tiempo de acceso a SC es finito, las guardas son *true* con infinita frecuencia.

Se garantiza la eventual entrada con una política de scheduling fuertemente fair.

# El problema de la Sección Crítica. Solución de "grano grueso"

bool in1=false, in2=false # MUTEX:  $\neg$ (in1  $\wedge$  in2) #

```
process SC1
{ while (true)
    { (await (not in2) in1 = true; )
        sección crítica;
        in1 = false;
        sección no crítica;
    }
}

process SC2
{ while (true)
    { (await (not in1) in2 = true; )
        sección crítica;
        in2 = false;
        sección no crítica;
    }
}
```

• ¿Si hay n procesos?  $\rightarrow$  Cambio de variables.

bool lock=false; # lock = in1 v in2 #

```
process SC1
{ while (true)
      { (await (not lock) lock= true; )
            sección crítica;
            lock = false;
            sección no crítica;
        }
}
```

## El problema de la Sección Crítica.

Solución de "grano grueso"

bool lock=false; # lock = in1 v in2 #

```
process SC1
{ while (true)
      { (await (not lock) lock= true; )
            sección crítica;
            lock = false;
            sección no crítica;
        }
}
```

```
process SC2
{ while (true)
    { (await (not lock) lock= true; )
        sección crítica;
        lock= false;
        sección no crítica;
    }
}
```

• Generalizar la solución a *n* procesos

```
process SC [i=1..n]
{ while (true)
     {(await (not lock) lock= true;)
          sección crítica;
          lock = false;
          sección no crítica;
     }
}
```

## El problema de la Sección Crítica.

Solución de "grano fino": Spin Locks

Objetivo: hacer "atómico" el await de grano grueso.

*Idea*: usar instrucciones como *Test & Set* (TS), *Fetch & Add* (FA) o *Compare & Swap*, disponibles en la mayoría de los procesadores.

¿Como funciona Test & Set?

```
bool TS (bool ok);
{ < bool inicial = ok;
    ok = true;
    return inicial; >
}
```

Solución de "grano fino": Spin Locks

```
bool lock = false;
process SC [i=1..n]
{ while (true)
    {(await (not lock) lock= true;)
        sección crítica;
        lock = false;
        sección no crítica;
    }
}
```

Solución tipo "spin locks": los procesos se quedan iterando (spinning) mientras esperan que se limpie lock.

#### Cumple las 4 propiedades si el scheduling es fuertemente fair.

Una política débilmente fair es aceptable (rara vez todos los procesos están simultáneamente tratando de entrar a su SC).

Solución de "grano fino": Spin Locks

**TS** escribe siempre en lock aunque el valor no cambie  $\Rightarrow$  Mejor **Test-and-Test-and-Set** 

*Memory contention* se reduce, pero no desaparece. En particular, cuando *lock* pasa a *false* posiblemente todos intenten hacer TS.

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

*Spin locks*  $\Rightarrow$  no controla el orden de los procesos demorados  $\Rightarrow$  es posible que alguno no entre nunca si el scheduling no es fuertemente fair (*race conditions*).

*Algoritmo Tie-Breaker* (2 procesos): protocolo de SC que requiere scheduling sólo débilmente fair y no usa instrucciones especiales ⇒ más complejo.

Usa una variable por cada proceso para indicar que el proceso comenzó a ejecutar su protocolo de entrada a la sección crítica, y una variable adicional para romper empates, indicando qué proceso fue el último en comenzar dicha entrada ⇒ esta última variable es compartida y de acceso protegido.

Demora (quita prioridad) al último en comenzar su entry protocol.

Clase 2

#### Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Solución de "Grano Grueso" al Algoritmo Tie-Breaker

```
bool in1 = false, in2 = false;
int ultimo = 1;
process SC1 {
  while (true) {
                      ultimo = 1; in1 = true;
                      ⟨await (not in2 or ultimo==2);⟩
                      sección crítica;
                      in1 = false;
                      sección no crítica;
process SC2 {
  while (true) {
                      ultimo = 2; in2 = true;
                      ⟨await (not in1 or ultimo==1);⟩
                      sección crítica;
                      in2 = false;
                      sección no crítica;
```

Solución Fair: algoritmo *Tie-Breaker* 

Solución de "Grano Fino" al Algoritmo Tie-Breaker

```
bool in1 = false, in2 = false;
int ultimo = 1;
process SC1 {
  while (true) {
                      in1 = true; ultimo = 1;
                      while (in2 and ultimo == 1) skip;
                      sección crítica;
                      in1 = false;
                      sección no crítica;
process SC2 {
  while (true) {
                      in2 = true; ultimo = 2;
                      while (in1 and ultimo == 2) skip;
                      sección crítica;
                      in2 = false;
                      sección no crítica;
```

#### Solución Fair: algoritmo *Tie-Breaker*

#### Generalización a *n* procesos:

- Si hay *n* procesos, el protocolo de entrada en cada uno es un *loop* que itera a través de *n-1* etapas.
- En cada etapa se usan instancias de *tie-breaker* para dos procesos para determinar cuáles avanzan a la siguiente etapa.

• Si a lo sumo a un proceso a la vez se le permite ir por las n-1 etapas  $\Rightarrow$  a lo sumo uno a

la vez puede estar en la SC.



## Problema de la Sección Crítica. Solución Fair: algoritmo *Ticket*

Tie-Breaker n-proceso  $\Rightarrow$  complejo y costoso en tiempo.

Algoritmo Ticket: se reparten números y se espera a que sea el turno.

Los procesos toman un número mayor que el de cualquier otro que espera ser atendido; luego esperan hasta que todos los procesos con número más chico han sido atendidos.

Solución Fair: algoritmo Ticket

**Potencial problema**: los valores de *próximo* y *turno* son ilimitados. En la práctica, podrían resetearse a un valor chico (por ejemplo, 1).

#### Cumplimiento de las propiedades:

- El predicado *TICKET* es un invariante global, pues *número* es leído e incrementado en una acción atómica y *próximo* es incrementado en una acción atómica  $\Rightarrow$  hay a lo sumo un proceso en la SC.
- La ausencia de deadlock y de demora innecesaria resultan de que los valores de *turno* son únicos.
- Con scheduling débilmente fair se asegura eventual entrada

El **await** puede implementarse con busy waiting (la expresión booleana referencia una sola variable compartida).

El incremento de *proximo* puede ser un load/store normal (a lo sumo un proceso puede estar ejecutando su protocolo de salida)

Clase 2

## Problema de la Sección Crítica. Solución Fair: algoritmo *Ticket*

#### ¿Cómo se implementa la primera acción atómica donde se asigna el número?

• Sea Fetch-and-Add una instrucción con el siguiente efecto:

```
FA(var,incr): < temp = var; var = var + incr; return(temp) >
```

## El problema de la Sección Crítica. Solución Fair: algoritmo *Bakery*

 $Ticket \Rightarrow$  si no existe FA se debe simular con una SC y la solución puede no ser fair.

**Algoritmo Bakery:** Cada proceso que trata de ingresar recorre los números de los demás y se auto asigna uno mayor. Luego espera a que su número sea el menor de los que esperan.

Los procesos se chequean entre ellos y no contra un global.

- El algoritmo *Bakery* es más complejo, pero es *fair* y no requiere instrucciones especiales.
- No requiere un contador global *proximo* que se "entrega" a cada proceso al llegar a la SC.

Clase 2

Solución Fair: algoritmo Bakery

```
int turno[1:n] = ([n] 0);  \{BAKERY: (\forall i: 1 \leq i \leq n: (SC[i] \ est\'a \ en \ su \ SC) \Rightarrow (turno[i] > 0) \land (\ \forall j: 1 \leq j \leq n, j \neq i: turno[j] = 0 \lor turno[i] < turno[j])) \}   process \ SC[i = 1 \ to \ n]   \{ \ while \ (true)   \{ \ \langle turno[i] = max(turno[1:n] + 1; \rangle   for \ [j = 1 \ to \ n \ st \ j <> i] \ \langle await \ (turno[j] == 0 \ or \ turno[i] < turno[j]); \rangle   secci\'on \ cr\'atica   turno[i] = 0;   secci\'on \ no \ cr\'atica   \}   \}
```

Esta solución de grano grueso no es implementable directamente:

- La asignación a turno[i] exige calcular el máximo de n valores.
- El await referencia una variable compartida dos veces.

Solución Fair: algoritmo Bakery

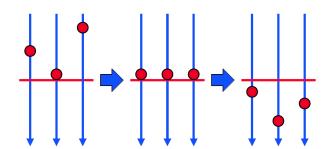
```
int turno[1:n] = ([n] 0);
 {BAKERY: (\forall i: 1 \le i \le n: (SC[i] \text{ está en su } SC) \Rightarrow (turno[i] > 0) \land (\forall j: 1 \le j \le n, j \ne i: j \ge n, j \ne i: j \ge n, j \ne i: j \ne n, j \ne i: j \ne n, j \ne n, j \ne i: j \ne n, j 
 turno[j] = 0 \lor turno[i] < turno[j]))
 process SC[i = 1 \text{ to } n]
                  while (true)
                                           { turno[i] = 1; //indica que comenzó el protocolo de entrada
                                                           turno[i] = max(turno[1:n]) + 1;
                                                           for [j = 1 \text{ to n st } j != i]
                                                                                                                                                                                                                               //espera su turno
                                                                                             while (turno[j]!=0) and (turno[i],i) > (turno[j],j) \rightarrow skip;
                                                               sección crítica
                                                               turno[i] = 0;
                                                               sección no crítica
```



### Sincronización Barrier

Sincronización barrier: una barrera es un punto de demora a la que deben llegar todos los procesos antes de permitirles pasar y continuar su ejecución.

Dependiendo de la aplicación las barreras pueden necesitar reutilizarse más de una vez (por ejemplo en algoritmos iterativos).



# Sincronización *Barrier*Contador Compartido

*n* procesos necesitan encontrarse en una barrera:

- Cada proceso incrementa una variable *Cantidad* al llegar.
- Cuando *Cantidad* es *n* los procesos pueden pasar.

• Se puede implementar con:

```
FA(cantidad,1);
while (cantidad <> n) skip;
```

## Sincronización *Barrier*Contador Compartido

¿Cuando se reinicia Cantidad en 0 para la siguiente iteración?

#### Sincronización Barrier

#### Flags y Coordinadores

- Si no existe  $FA \rightarrow Puede distribuirse$ Cantidad usando n variables (arreglo arribo[1..n]).
- El await pasaría a ser:
   (await (arribo[1] + ... + arribo[n] == n);)
- Reintroduce contención de memoria y es ineficiente.

Puede usarse un conjunto de valores adicionales y un proceso más ⇒ Cada Worker espera por un único valor

```
int arribo[1:n] = ([n] 0), continuar[1:n] = ([n] 0);
process Worker[i=1 to n]
{ while (true)
             código para implementar la tarea i;
             arribo[i] = 1;
             \langle await (continuar[i] == 1); \rangle
             continuar[i] = 0;
process Coordinador
{ while (true)
             for [i = 1 \text{ to } n]
                  \{ \langle \text{ await (arribo[i] == 1); } \rangle
                     arribo[i] = 0;
             for [i = 1 \text{ to } n] continuar[i] = 1;
```

## Sincronización *Barrier* Flags y Coordinadores

```
int arribo[1:n] = ([n] 0), continuar[1:n] = ([n] 0);
process Worker[i=1 to n]
{ while (true)
            código para implementar la tarea i;
            arribo[i] = 1;
            while (continuar[i] == 0) skip;
            continuar[i] = 0;
process Coordinador
{ while (true)
            for [i = 1 \text{ to } n]
                 { while (arribo[i] == 0) skip;
                  arribo[i] = 0;
            for [i = 1 \text{ to } n] continuar[i] = 1;
```

## Sincronización Barrier Árboles

#### • Problemas:

- Requiere un proceso (y procesador) extra.
- El tiempo de ejecución del coordinador es proporcional a *n*.

#### • Posible solución:

- Combinar las acciones de Workers y Coordinador, haciendo que cada Worker sea también Coordinador.
- Por ejemplo, *Workers* en forma de árbol: las señales de arribo van hacia arriba en el árbol, y las de continuar hacia abajo  $\Rightarrow$  combining tree barrier (más eficiente para n grande).

## Sincronización Barrier Barreras Simétrica

- En *combining tree barrier* los procesos juegan diferentes roles.
- Una *Barrera Simétrica* para *n* procesos se construye a partir de pares de barreras simples para dos procesos:

```
W[i]:: \langle \text{ await (arribo[i] == 0); } \rangle \\ \text{arribo[i] = 1;} \\ \langle \text{ await (arribo[j] == 1); } \rangle \\ \text{arribo[j] = 0;} \\ W[j]:: \langle \text{ await (arribo[j] == 0); } \rangle \\ \text{arribo[j] = 1;} \\ \langle \text{ await (arribo[i] == 1); } \rangle \\ \text{arribo[i] = 0;}
```

• ¿Cómo se combinan para construir una barrera n proceso? Worker[1:n] arreglo de procesos. Si n es potencia de  $2 \Rightarrow Butterfly Barrier$ .

Workers	1	2	3	4	5	6	7	8
Etapa 1					_		_	
Etapa 2					_			
Etapa 3								
			_					

- $log_2n$  etapas: cada *worker* sincroniza con uno distinto en cada etapa.
- En la etapa s, un worker sincroniza con otro a distancia  $2^{s-1}$ .
- Cuando cada worker pasó log<sub>2</sub>n etapas, todos pueden seguir.

### Sincronización Barrier

#### Barreras Simétrica – Butterfly barrier

```
int E = log(N);
int arribo[1:N] = ([N] \ 0);
process P[i=1..N]
{ int j;
   while (true)
     { //Sección de código anterior a la barrera.
       //Inicio de la barrera
        for (etapa = 1; etapa \le E; etapa++)
          \{ j = (i-1) \text{ XOR } (1 << (\text{etapa-1})); \}
                                                  //calcula el proceso con cual sincronizar
             while (arribo[i] == 1) \rightarrow skip;
             arribo[i] = 1;
             while (arribo[j] == 0) \rightarrow skip;
             arribo[i] = 0;
        //Fin de la barrera
        //Sección de código posterior a la barrera.
```

## Defectos de la sincronización por busy waiting

- ➤ Protocolos "busy-waiting": complejos y sin clara separación entre variables de sincronización y las usadas para computar resultados.
- Es difícil diseñar para probar corrección. Incluso la verificación es compleja cuando se incrementa el número de procesos.
- Es una técnica ineficiente si se la utiliza en multiprogramación. Un procesador ejecutando un proceso *spinning* puede ser usado de manera más productiva por otro proceso.

Necesidad de herramientas para diseñar protocolos de sincronización.