



Programação multi-tarefa em Memória Partilhada

Parte II – Programação avançada

Sistemas Operativos



Programar com objetos partilhados



Programar com objetos partilhados

- Até agora, aprendemos esta receita para programar concorrentemente com memória partilhada:
 - Identificar secções críticas
 - Sincronizar cada secção crítica com trinco (*mutex*)

**Hoje
vamos
discutir
esta parte
em maior
detalhe**



Aspectos avançados para discutir hoje

- Um trinco global ou múltiplos trincos finos?
- Preciso mesmo usar trinco?



Como sincronizar esta função?

```
struct {  
    int saldo;  
    ...  
} conta_t;  
conta_t contas[N];  
  
int levantar_dinheiro (conta_t* conta, int valor) {  
    mutex_lock(_____);  
  
    if (conta->saldo >= valor)  
        conta->saldo = conta->saldo - valor;  
    else  
        valor = -1; /* -1 indica erro ocorrido */  
  
    mutex_unlock(_____);  
    return valor;  
}
```



Trinco global

- Normalmente é a solução mais simples
- Mas limita o paralelismo
 - Quanto mais paralelo for o programa, maior é a limitação
- Exemplo: “big kernel lock” do Linux
 - Criado nas primeiras versões do Linux (versão 2.0)
 - Grande barreira de escalabilidade
 - Finalmente removido na versão 2.6



Trincos finos: programação com objetos compartilhados

- Objeto cujos métodos podem ser chamados em concorrência por diferentes tarefas
- Devem ter:
 - Interface dos métodos públicos
 - Código de cada método
 - Variáveis de estado
 - **Variáveis de sincronização**
 - Um trinco para garantir que métodos críticos se executam em exclusão mútua
 - Opcionalmente: semáforos, variáveis de condição
 - as variáveis de condição serão introduzidas na próxima aula



Programar com trincos finos

- Em teoria, permite maior paralelismo
- Mas, atenção, compensa mesmo?
 - Custo de memória do trinco
 - vs. tamanho do objeto a proteger
 - Custo computacional
 - Tempo para fechar/abrir vs. duração da secção crítica
 - Há grandes ganhos de paralelismo na prática?
 - Por exemplo, se objetos partilhados forem raramente acedidos, haverá pouca diferença entre trincos finos vs. 1 trinco global
- E programar com trincos finos é mais difícil



E no nosso projeto?

- Tabela de ficheiros abertos
- Tabela de i-nodes
- Vetor de blocos
- Mapas de alocação
 - ficheiros abertos
 - i-nodes
 - blocos

Um trinco global?
ou
um trinco por cada elemento?



Que tipo de trinco?

- Mutex: mais leve mas mais restritivo
- Trinco de leitura escrita (rwlock): mais pesado mas maior paralelismo com operações de leitura-apenas
- Objetos compartilhados acedidos por operações de leitura-apenas?
- Essas operações têm impacto relevante no desempenho global do sistema?
- Então usar rwlock, caso contrário mutex.



E no nosso projeto?

- Tabela de ficheiros abertos
- Tabela de i-nodes
- Vetor de blocos
- Mapas de alocação
 - ficheiros abertos
 - i-nodes
 - blocos

Um trinco global?
ou
um trinco por cada elemento?

Mutex ou rwlock?



“Como só estamos a ler um campo, é mesmo preciso sincronização?”

- Muita atenção ao que se passa no baixo nível:
 - Acesso a um valor em memória nem sempre é feitos de uma só vez
 - Optimizações do processador/compilador podem executar algumas instruções fora de ordem
- Receita para evitar bugs:
 - Sincronizar acesso de leitura com trinco (simples ou leitura/escrita) protege-nos das situações acima



Outras dicas (a pensar no projeto)

- Inicializar os trincos no início do *main*, destruir os trincos no final do *main*
 - Operações concorrentes fazem lock/unlock, não init/destroy
- Caso uma operação aceda a mais que um objeto partilhado
 - Tipicamente, obter o trinco de cada objeto antes deste ser acedido
 - Libertar todos os trincos no final da operação
 - Não esquecer os *return* de erros!



Exemplo com trincos finos

```
transferir(conta a, conta b, int montante) {  
    fechar(a.trinco);  
    debitar(a, montante);  
    fechar(b.trinco);  
    creditar(b, montante);  
    abrir(a.trinco);  
    abrir(b.trinco);  
}
```

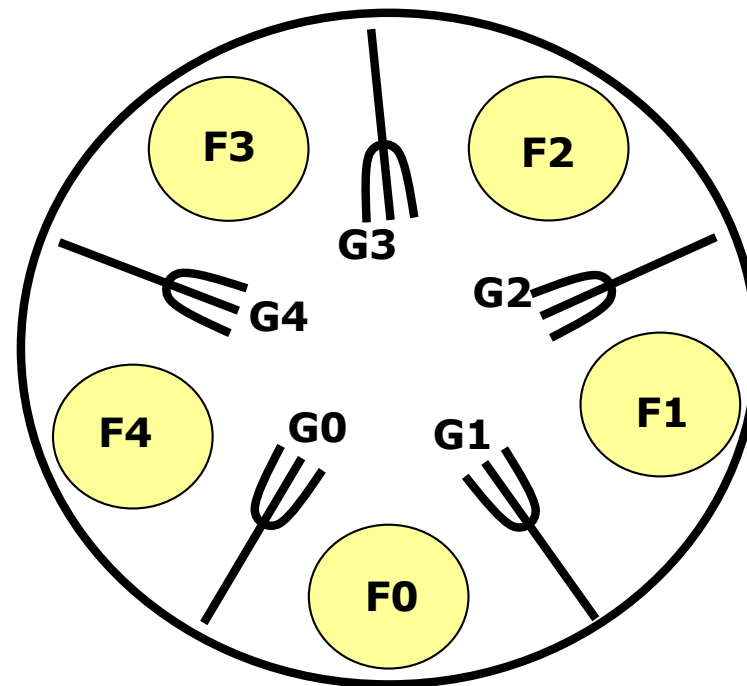
- O que pode correr mal?



Jantar dos Filósofos

- Cinco Filósofos estão reunidos para filosofar e jantar spaghetti:
 - Para comer precisam de dois garfos, mas a mesa apenas tem um garfo por pessoa.
- Condições:
 - Os filósofos podem estar em um de três estados : Pensar; Decidir comer ; Comer.
 - O lugar de cada filósofo é fixo.
 - Um filósofo apenas pode utilizar os garfos imediatamente à sua esquerda e direita.

Jantar dos Filósofos





Jantar dos Filósofos

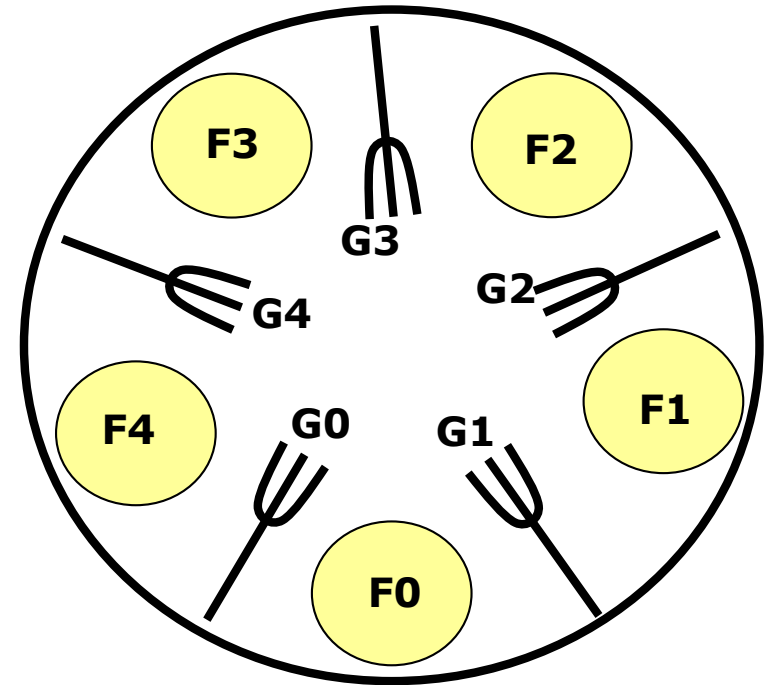
```
filosofo(int id) {  
    while (TRUE) {  
        pensar();  
        <adquirir os garfos>  
        comer();  
        <libertar os garfos>  
    }  
}
```



Jantar dos Filósofos com Semáforos, versão #1

```
mutex_t garfo[5] = {...};
```

```
filosofo(int id)
{
    while (TRUE) {
        pensar();
        fechar(garfo[id]);
        fechar(garfo[(id+1)%5]);
        comer();
        abrir(garfo[id]);
        abrir(garfo[(id+1)%5]);
    }
}
```



Problema?

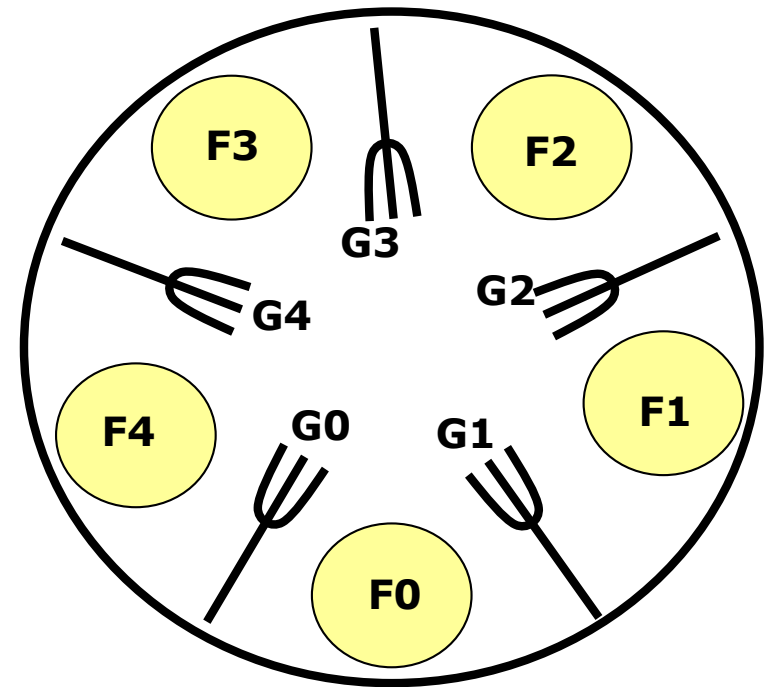


Como prevenir interblocagem?

Prevenir de interblocagem: uma solução

```
mutex_t garfo[5] = {...};
```

```
filosofo(int id)
{
    while (TRUE) {
        pensar();
        if (id < 4) {
            fechar(garfo[id]);
            fechar(garfo[(id+1)%5]);
        }
        else {
            fechar(garfo[(id+1)%5]);
            fechar(garfo[id]);
        }
        comer();
        abrir(garfo[id]);
        abrir(garfo[(id+1)%5]);
    }
}
```



Princípio base: garantir que os recursos são todos adquiridos segundo uma ordem total pré-definida



Prevenir de interblocagem: outra solução

```
mutex_t garfo[5] = {...};
```

```
filosofo(int id)
{
    int garfos;
    while (TRUE) {
        pensar();
        garfos = FALSE;
        while (!garfos){
            if (lock(garfo[id])
                if (try_lock(garfo[(id+1)%5])
                    garfos = TRUE;
                else { // aquisição 2º trinco falhou
                    unlock(garfo[id]); // abre 1º trinco e tenta outra vez
                    sleep(random([0, MAX]));}
            }
        }
        comer();
        unlock(garfo[id]);
        unlock(garfo[(id+1)%5]);
    }
}
```

**Resolvemos o problema
da interblocagem!
...e o da mingua?**

Evitar mingua: recuo aleatório!

- Pretende-se evitar que dois filósofos vizinhos possam conflitar indefinidamente



Introduzir uma fase de espera/recuo (*back-off*) entre uma tentativa e outra de cada filósofo.

- Como escolher a duração da fase de espera?
 - Inúmeras políticas propostas na literatura
 - Vamos ilustrar apenas os princípios fundamentais das políticas mais genéricas e simples



Recapitulando: como prevenir interblocagem?

- Garantir que os recursos são todos adquiridos segundo uma ordem total pré-definida
- Quando a aquisição de um recurso não é possível, libertando todos os recursos detidos e anulando as operações realizadas até esse momento

Vantagens/desvantagens de cada abordagem?

Trincos – Limitações

- Só servem para proteger secções críticas
 - Não são suficientemente expressivos para resolver outros problemas de sincronização
- Exemplo:
 - Num dado ponto do código, tarefa só quer avançar quando uma condição se verificar





Exemplo: acesso a parque de estacionamento

```
int vagas = N;
```

```
void entrar() {  
    if (vagas==0)  
        esperar até haver vaga  
    vagas --;  
}
```

```
void sair() {  
    vagas ++;  
}
```



Exemplo: acesso a parque de estacionamento

```
int vagas = N; mutex m;
```

```
void entrar() {  
    do {  
        lock(m) ;  
        if (vagas>0) break;  
        else unlock(m) ;  
    } while (1);  
    vagas --;  
    unlock(m) ;  
}
```

```
void sair() {  
    lock(m) ;  
    vagas ++;  
    unlock(m) ;  
}
```



Algum problema?



Variáveis de Condição



Variável de Condição

- Permite a uma tarefa esperar por uma condição que depende da ação de outra tarefa
 - Condição é **booleano determinado em função do estado de variáveis partilhadas**



Variável de Condição

- Variável de condição **sempre associada a um trinco**
 - O trinco que protege as secções críticas com acessos às variáveis partilhadas que definem a condição da espera
 - Pode haver mais que uma variável de condição associada ao mesmo trinco
- O conjunto trinco + variáveis de condição é normalmente chamado um *monitor*



Variável de Condição: primitivas (semântica Mesa)

- *wait(conditionVar, mutex)*
 - **Atomicamente**, liberta o trinco associado e bloqueia a tarefa
 - Tarefa é colocada na fila de espera associada à variável de condição
 - Quando for desbloqueada, **a tarefa re-adquire o trinco** e só depois é que a função *esperar* retorna

Uma tarefa só pode chamar wait quando detenha o trinco associado à variável de condição



Variável de Condição: primitivas (semântica Mesa)

- *signal(conditionVar)*
 - Se houver tarefas na fila da variável de condição, desbloqueia uma
 - Tarefa que estava bloqueada passa a executável
 - Se não houver tarefas na fila da variável de condição, não tem efeito
- *broadcast(conditionVar)*
 - Análogo ao signal mas desbloqueia todas as tarefas na fila da variável de condição

Normalmente estas primitivas são chamadas quando a tarefa ainda não libertou o trinco associado à variável de condição



Exemplo: acesso a parque de estacionamento

```
int vagas = N;
```

```
void entrar() {  
    if (vagas==0)  
        esperar até haver vaga  
    vagas --;  
}
```

```
void sair() {  
    vagas ++;  
}
```




Padrões habituais de programação com variável de condição

```
lock(trinco);  
/* ..acesso a variáveis partilhadas.. */  
while (! condiçãoSobreEstadoPartilhado)  
    wait(varCondicao, trinco);  
/* ..acesso a variáveis partilhadas.. */  
unlock(trinco);
```

Código
que espera
por condição

```
lock(trinco);  
/* ..acesso a variáveis partilhadas.. */  
  
/* se o estado foi modificado de uma forma  
que pode permitir progresso a outras tarefas,  
chama signal (ou broadcast) */  
signal/broadcast(varCondicao);  
  
unlock(trinco);
```

Código
que muda
ativa
condição



Variáveis de Condição - POSIX

- `pthread_cond_t`
- Criação/destruição de variáveis de condição;
 - `pthread_cond_init (condition,attr)`
 - `pthread_cond_destroy (condition)`
- Assinalar e esperar nas variáveis de condição:
 - `pthread_cond_wait (condition,mutex)`
 - `pthread_cond_signal (condition)`
 - `pthread_cond_broadcast (condition)`



Exemplo: acesso a parque de estacionamento

```
int vagas = N; mutex m;
```

```
void entrar() {  
    lock(m) ;  
    if (vagas == 0)  
        //esperar até condição mudar  
    vagas --;  
    unlock(m) ;  
}
```

```
void sair() {  
    lock(m) ;  
    vagas ++;  
    unlock(m) ;  
}
```

Tentemos concretizar este programa usando variáveis de condição:
<https://tinyurl.com/so-condvars1>



Exemplo: acesso a parque de estacionamento

```
int vagas = N; mutex m; cond c;
```

```
void entrar() {  
    lock(m) ;  
    while (vagas == 0)  
        wait(c, m) ;  
    vagas --;  
    unlock(m) ;  
}
```

```
void sair() {  
    lock(m) ;  
    vagas ++;  
    signal(c) ;  
    unlock(m) ;  
}
```



Exercício: canal de comunicação (a.k.a. problema do produtor-consumidor)

```
int buffer[N];
int prodptr=0, consptr=0, count=0;

enviar(int item) {
    if (count == N)
        return -1;
    buffer[prodptr] = item;
    prodptr++;
    if (prodptr == N) prodptr=0;
    count++;
    return 1;
}

int receber(){
    int item;
    if (count == 0)
        return -1;

    item = buffer[consptr];
    consptr++;
    if (consptr ==N) consptr = 0;
    count--;
    return item;
}
```

**Problemas caso
enviar/receber sejam
chamadas
concorrentemente?**

**Como estender para
suportar envio/recepção
síncrona?**



Exercício: canal de comunicação (a.k.a. problema do produtor-consumidor)

```
int buf[N], prodptr=0, consptr=0, count=0;
pthread_mutex_t mutex;
```

```
1. enviar(int item) {
2.   pthread_mutex_lock(&mutex);
3.   //AQUI QUERO:
4.   //Esperar enquanto buffer cheio
5.   buffer[prodptr] = item;
6.   prodptr++;
7.   if (prodptr == N) prodptr=0;
8.   count++;
9.   pthread_mutex_unlock(&mutex);
10.  return 1;
11.}

12.int receber(){
13.  int item;
14.  pthread_mutex_lock(&mutex);
15.  //AQUI QUERO:
16.  //Esperar enquanto buffer vazio
17.  item = buffer[consptr];
18.  consptr++;
19.  if (consptr ==N) consptr = 0;
20.  count--;
21.  pthread_mutex_unlock(&mutex);
22.  return item;
23.}
```



Produtor – Consumidor com Variáveis Condição

```
int buf[N], prodptr=0, consptr=0, count=0;
```

```
pthread_mutex_t mutex;  
pthread_cond_t pcodeProd, pcodeCons;
```

```
produtor() {  
    while(TRUE) {  
        int item = produz();  
        pthread_mutex_lock(&mutex);  
        while (count == N) pthread_cond_wait(&pcodeProd, &mutex);  
        buf[prodptr] = item;  
        prodptr++; if(prodptr==N) prodptr = 0;  
        count++;  
        pthread_cond_signal(&pcodeCons);  
        pthread_mutex_unlock(&mutex);  
    }  
}
```

```
consumidor(){  
    while(TRUE) {  
        int item;  
        pthread_mutex_lock(&mutex);  
        while (count == 0) pthread_cond_wait(&pcodeCons, &mutex);  
        item = buf[consptr];  
        consptr++; if (consptr == N) consptr = 0;  
        count--;  
        pthread_cond_signal(&pcodeProd);  
        pthread_mutex_unlock(&mutex);  
    }  
}
```



Variável de Condição: primitivas (semântica Mesa)

- `wait(conditionVar, mutex)`
 - **Atomicamente**, liberta o trinco associado e bloqueia a tarefa
 - Tarefa é colocada na fila de espera associada à variável de condição
 - Quando for desbloqueada, a tarefa **re-adquire o trinco** e só depois é que a função espera

Uma tarefa só pode chamar trinco associado à variável de condição



Padrões habituais de programação com variável de condição

```
lock(trinco);  
/* ..acesso a variáveis compartilhadas.. */  
while (! condiçãoSobreEstadoPartilhado)  
    wait(varCondicao, trinco);  
/* ..acesso a variáveis compartilhadas.. */  
unlock(trinco);
```

Código
que espera
por condição

```
lock(trinco);  
/* ..acesso a variáveis compartilhadas.. */  
  
/* se o estado foi modificado de uma forma  
que pode permitir progresso a outras tarefas,  
chama signal (ou broadcast) */  
signal/broadcast(varCondicao);  
  
unlock(trinco);
```

Código
que muda
ativa
condição



Exemplo: acesso a parque de estacionamento

```
int vagas = N; mutex m; cond c;
```

```
void entrar() {  
    lock(m) ;  
    while (vagas == 0)  
        wait(c, m) ;  
    vagas --;  
    unlock(m) ;  
}
```

```
void sair() {  
    lock(m) ;  
    vagas ++;  
    signal(c) ;  
    unlock(m) ;  
}
```



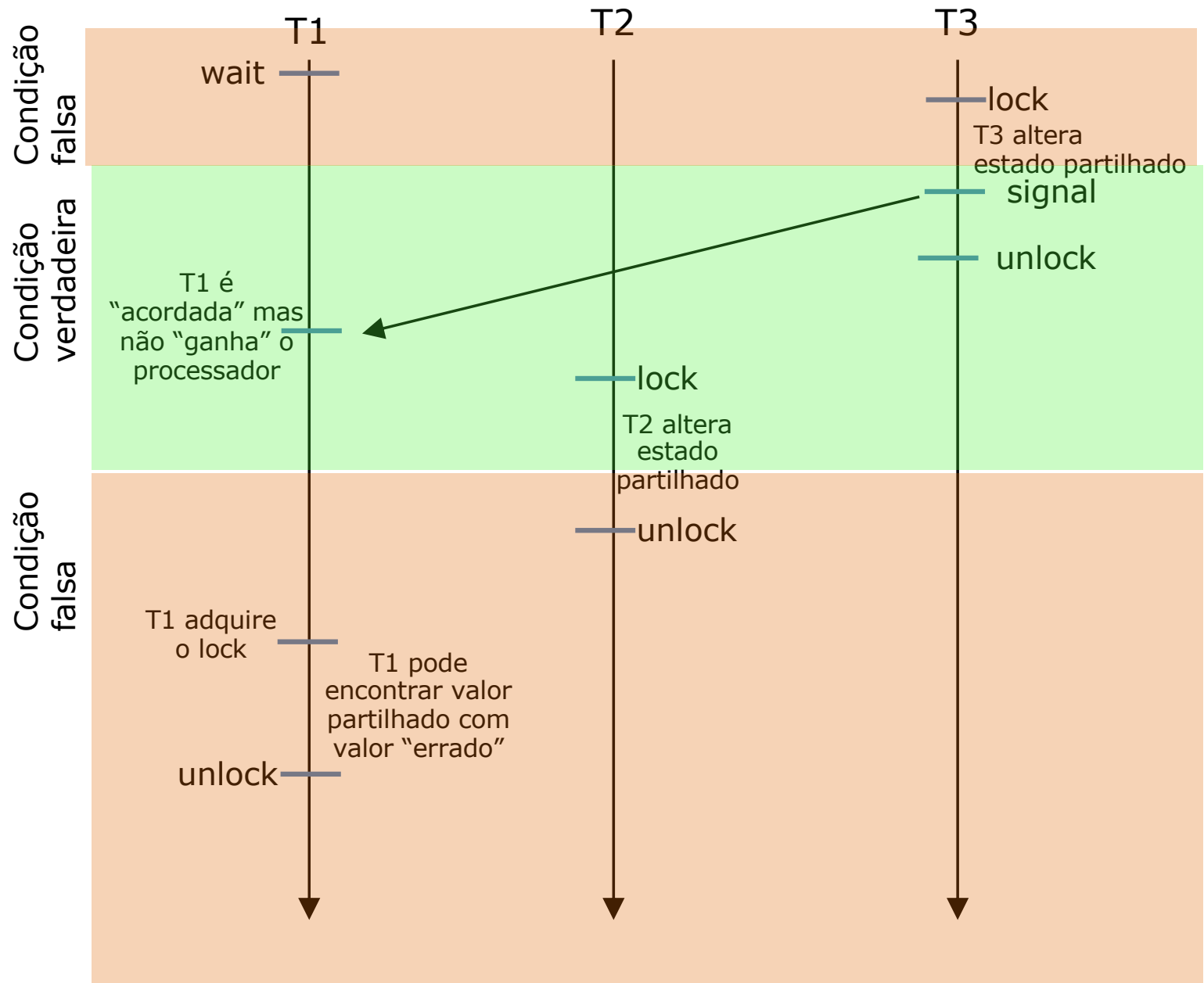
Variável de Condição: discussão (I)

- Tarefa que chama wait liberta o trinco e entra na fila de espera **atomicamente**
 - Consequência: caso a condição mude e haja *signal*, pelo menos uma tarefa na fila será desbloqueada

O que aconteceria se não houvesse a garantia?

Variável de Condição: discussão(II)

- durante o tempo que medeia entre o signal (feito por T3) e uma tarefa ser “acordada” (T1) adquirindo o trinco
- a variável de condição pode ser alterada por outra tarefa (T2) !!!





Variável de Condição: discussão(II)

- Retorno do wait não garante que condição que lhe deu origem se verifique
 - Tarefa pode não ter sido a primeira tarefa a entrar na secção crítica depois da tarefa que assinalou a ter libertado
- Logo, após retorno do wait, re-verificar a condição:
 - Não fazer: **if** (testa variável partilhada) wait
 - Fazer: **while** (testa variável partilhada) wait



Variável de Condição: discussão(II)

- Algumas implementações de variáveis de condição permitem que tarefa retorne do *wait* sem ter ocorrido *signal/broadcast*
 - “Spurious wakeups”
- Mais uma razão para testar condição com *while* em vez de *if*