Sistemas Operacionais

Sincronização de Processos

Mecanismos de Sincronização

- Os mecanismos básicos para obtenção da exclusão mútua, também chamados de mecanismos de sincronização são:
 - Protocolos de acesso (protocolos em software puro)
 - Spin-lock
- Mecanismos de mais alto nível para obtenção da exclusão mútua são implementados a partir destes 3 mecanismos e são:
 - Semáforos
 - Mutex
 - Monitores

- Os protocolos de acesso ou soluções em software puro são:
 - soluções para apenas 2 tarefas;
 - consistem em códigos implementados (sem utilizar chamadas ao sistema) antes da entrada na seção crítica e na saída da seção crítica, fazendo o controle de acesso aos dados compartilhados.
- Esses protocolos possuem espera ocupada (busy waiting) para entrada na seção crítica, fazendo com que mesmo que o processo esteja esperando permaneça utilizando o processador. Assim, são soluções aplicaveis a seções críticas pequenas.

- Consiste em métodos ou funções que definem:
 - Entrada_SC()Somente entra se tiver permissão
 - Saída_SC()
 - Saída da Seção Crítica
 - Seção Crítica
 - Locais onde cada processo ou thread realiza sua seção crítica

- Ao todo, são 3 formas de implementar os Protocolos de Acesso
 - Algoritmo 1 propostos por E. W. Dikstra
 - Algoritmo 2
 - Algoritmo 3 → conhecido como Algoritmo de Petterson (1981)

Não incluem chamadas ao Sistema Operacional

- As threads compartilham uma variável inteira x inicializada em 0 ou 1.
- Se x = i, então T_i pode executar sua seção crítica.
- Garante que apenas uma thread de cada vez esteja executando sua seção crítica.
- Se turn = 0 e T₁ estiver pronto para entrar em sua seção crítica, não poderá fazê-lo, mesmo que T₀ possa estar em sua seção não crítica.

```
Entrada_SC(i){
  while (x != i){
   //espera
Saida_SC(i){
  x = 1 - i;
```

- O Algoritmo 1 (Protocolo 1) não retém informações suficientes sobre o estado de cada thread. Somente lembra qual thread tem permissão para entrar em sua seção crítica.
- No Protocolo 2 a variável x é substituída pelo vetor booleano flag. Este vetor é compartilhado entre as threads: boolean flag[2] = {false, false}

Se flag[i] = true, indica que T_i está pronta para entrar em sua seção crítica.

- O requisito de Exclusão Mútua é atendido, mas os demais ainda não:
 - T₀ define flag[0]=true indicando que quer entrar em sua seção crítica
 - Antes de entrar no while, ocorre troca de contexto e T₁ define flag[1]=true.
 - Ambas threads entrarão em um laço infinito.

```
Entrada_SC(i){
  int outro;
  outro = 1 - i;
  flag[i] = true;
  while (flag[outro] == true){
           //espera
Saida_SC(i){
  flag[i] = false;
```

- Combinação dos Algoritmos 1 e 2 atendendo os requisitos de uma solução ao Problema da Seção Crítica.
- As threads compartilham a variável inteira e o vetor booleano

```
int x; //Pode ser inicializado com 1 ou 0
boolean flag[2] = {false, false}
```

- Para entrar em sua seção crítica, T_i
 - primeiro define flag[i]=true
 - e declara que é a vez da outra thread entrar também (x = outro)
- Se ambas threads tentarem entrar ao mesmo tempo, x é definido como i e como j praticamente ao mesmo tempo
- Apenas uma dessas atribuições perdura
- O valor final de x decide qual das duas threads terá permissão para entrar em sua seção crítica primeiro

Protocolo 3

```
Entrada_SC(i){
   flag[i] = true;
   outro = 1 - i;
   x = outro;
   while ((flag[outro] == true) && (x == other)){
             //espera
Saida_SC(i){
   flag[i] == false;
   X = 1 - id;
```

Desabilitar interrupções

Desabilitar interrupções

- A solução mais simples para proteção da Seção Crítica é fazer cada processo desativar todas as interrupções para entrar na seção crítica e reativá-las imediatamente após sair dela.
- Desabilitar interrupções ao entrar na Seção Crítica e habilitar as interrupções ao sair
- Pode ser usado
 - Sistemas embarcados
- Não é um método genérico, pois não é aconselhável dar a processos de usuário a permissão para desabilitar interrupções
 - Um processo de usuário pode desabilitar as interrupções e não habilitá-las

Desabilitar interrupções

- Não usado em máquinas multiprocessadas, pois apenas a CPU que realiza a instrução é afetada e as demais continuarão executando e poderão acessar a memória compartilhada.
- Essa técnica é útil no Sistema Operacional em si, pois o Sistema desativa interrupções enquanto atualiza variáveis ou listas, por exemplo.
- Para processos de usuário, como mecanismo de exclusão mútua, não é apropriada.

Spin-lock

Spin-lock; Test-and-set

Hardware de Sincronização

Algumas máquinas fornecem *hardware* especial:

 permitem testar e modificar o conteúdo de uma palavra ou trocar o conteúdo de duas palavras (de forma atômica)

- Instrução de Máquina que executa de forma atômica
- Instrução SWAP trocar conteúdo de uma posição de memória com o conteúdo de um registrador, sem interrupções

```
Swap(reg, mem)
  [mem] → aux
  reg → [mem]
  aux → reg
```

- A Seção Crítica estará protegida por uma variável em [mem] = lock (fechadura)
- Lock = zero → Seção Crítica livre
- □ $Lock = 1 \rightarrow Seção Crítica ocupada$

- Antes de entrar na Seção Crítica, um processo precisa "fechar a porta" $\rightarrow lock = 1$
- Somente pode fazer isso se lock = zero, ou seja, Seção Crítica livre

```
faça {
   reg = 1;
   swap(reg, lock);
} enquanto (reg==1);

Seção Crítica;

Lock = 0;

Saída da Seção Crítica
```

Vantagens

- → Simplicidade
- → Instrução de máquina presente na maioria dos processadores

Desvantagens

- → Busy-waiting: processo no laço de espera ocupa o processador
- → Se existem vários processos, pode haver postergação indefinida
- → Uso limitado a problemas com seção crítica pequena

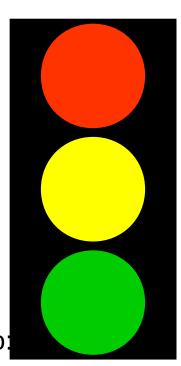
Semáforos

Semáforo

- → É uma Ferramenta de Sincronização
- → Criado pelo matemático holandês E. W. Dijkstra, em 1965
- → É um tipo abstrato de dado que possui:
 - » um valor inteiro
 - » uma fila de processos
 - » duas operações sobre o semáforo:

P = proberen (testar – wait – down – wait)

V = verhogen (incrementar – signal – up – post)



Operações sobre Semáforos

Operação P

→ Decrementa em um o valor do semáforo

e

- → Testa o valor do semáforo
 - Se o valor é negativo, o processo é bloqueado e colocado no fim da fila do semáforo

Operação V

→ Incrementa em um o valor do semáforo

e

- → Se existe processo na fila do semáforo, sinaliza-o
 - Retira o 1º processo da fila do semáforo e
 - Acorda o processo

Semáforo - Implementação

```
struct Semáforo{
  int valor;
  int *PCB;
}
Semáforo S;
```

 A implementação das operações P e V são feitas por meio de chamadas ao sistema. Há necessidade de desabilitar interrupções e de ter acesso aos descritores de processo.

Operação P(S)

```
S.valor = S.valor - 1;
Se S.valor < 0
    bloqueia o processo que executou
    a operação P(S);
    coloca o processo na fila de S;
Senão
    continua execução;</pre>
```

Operação V(S)

```
S.valor = S.valor + 1;
Se S.valor <= 0
    retira um processo da fila de S;
    acorda o processo que foi
    removido da fila;
Senão
    continua execução;</pre>
```

Tipos de Semáforos

Semáforo de Contagem

→ Pode assumir qualquer valor

Semáforo Binário

 \rightarrow Valor 0 e 1

- → O Semáforo Binário é usado somente para controlar o acesso à seção crítica em processos ou threads
- → O Semáforo de Contagem pode ser usado para controlar o acesso à seção crítica e também para estabelecer a precedência de execução de operações em processos concorrentes

Uso de Semáforos para Proteção da Seção Crítica

- Valor inicial do semáforo deve ser igual a 1
- A Seção Crítica estará protegida pelo uso das operações P, antes da seção crítica, e V após a seção crítica.
- Exemplo:

```
Semaforo S = 1;
P(S);
Seção Crítica;
V(S);
```

Uso de Semáforos para Estabelecer a Precedência de Operações

- Para o estabelecimento da Precedência de Operações entre threads, para cada par de thread, um semáforo inicializado com zero deve ser utilizado.
- A thread que precisa esperar deve efetuar a operação P
- A thread que deve executar primeiro, executa a operação V após a operação
- Exemplo:

Uso de Semáforos para Estabelecer a Precedência de Operações

 Exemplo: Suponha que a Thread 1 deve executar a operação Consulta() após a Thread 2 executar a operação AtualizaBD(). A solução para com semáforos é:

Semaforo S = 0;

 É uma versão simplificada do semáforo, ou seja, não possui a capacidade de contar

• Mutexes:

- são usados para proteção da seção crítica (fazer a exclusão mútua de recursos compartilhados entre processos ou threads cooperativos)
- são fáceis de usar e eficientes

- Um mutex é uma variável que pode ter dois estados: livre ou ocupado
 - Por isto, apenas um bit é necessário para representá-lo
 - O valor zero representa o estado livre
 - Valores diferentes de zero representam o estado ocupado

- Antes de entrar na seção crítica, é preciso chamar mutex_lock
 - Se o mutex está livre, o processo entra em sua seção crítica
 - Se o mutex está ocupado, o processo que fez a chamada é bloqueado até que o processo que se encontra na sua região crítica termine e chame mutex unlock
- Ao sair da seção crítica, é preciso chamar mutex unlock
 - Se vários processos estiverem bloqueado no mutex, um deles será escolhido aleatóriamente e poderá entrar na região crítica.

- Os semáforos são mecanismos de sincronização eficientes, porém seu uso incorreto por parte dos programadores pode causar comportamentos imprevisíveis nos processos/threads cooperativos
 - Espera indefinida
 - Deadlock
 - Condição de corrida
- Brinch Hansen (1975) e Hoare (1974) propuseram uma primitiva de sincronismo de mais alto nível, para tornar mais fácil a sincronização de processos: os monitores

- Um monitor é um conjunto de
 - Rotinas
 - Variáveis e
 - Estruturas de dados

todas agrupadas em um tipo especial de módulos ou pacotes.

 Os processos podem chamar as rotinas presentes em um monitor sempre que quiserem, mas não podem acessar diretamente as estruturas de dados internas do monitor a partir das rotinas declaradas fora dele.

- Os monitores têm uma propriedade importante que os torna úteis para obter a exclusão mútua:
 - A qualquer instante, apenas um processo pode estar ativo em um monitor
- Os monitores são uma construção de linguagem de programação, onde o compilador sabe que são especiais e pode manipular chamadas às rotinas do monitor de forma diferente de outras chamadas de procedimentos

- De modo geral, quando um processo chama uma rotina do monitor:
 - Suas primeiras instruções verificam se algum outro processo está ativo dentro do monitor.
 - Se sim: o processo que faz a chamada fica suspenso até que o outro processo tenha saído do monitor
 - Se nenhum outro processo estiver usando o monitor, o processo que fez a chamada poderá entrar.

- O compilador implementa a exclusão mútua em entradas de monitor, mas uma maneira comum é utilizar um mutex ou um semáforo binário.
- Como é o compilador e não o programador que faz preparativos para a exclusão mútua, é muito menos provável a ocorrência de erros.
- Operações concorrentes implementadas dentro de um monitor sempre serão executadas de forma a ter exclusão mútua.

- Para estabelecer a precedência de operações, com o uso de monitores, é preciso usar Variáveis de Condição junto com duas operações sobre elas: wait e signal
- Quando uma rotina do monitor não pode continuar, ela executa uma operação wait na variável de condição.
 - Isto causa o bloqueio do processo
- Para acontecer o desbloqueio, outro processo deve executar a operação signal na variável de condição que está esperando.

- Após a operação signal, o que pode acontecer conforme:
 - Hoare: deixar o processo recentemente desbloqueado executar, suspendendo outro;
 - Brinch Hanse: refinar o problema, exigindo que um processo que execute uma operação signal deve sair do monitor imediatamente. Se uma operação signal é executada em uma variável de condição em que vários processos estão esperando, apenas um deles é desbloqueado (determinado pelo escalonador do Sistema Operacional).

- Se uma variável de condição é sinalizada sem ninguém esperando nela, o sinal é perdido.
- A Linguagem Java suporta monitores
 - Adicionando a palavra synchronized em uma declaração de método, Java garante que qualquer thread que estiver começando a executar este método, nenhuma outra thread poderá realizar qualquer outro método synchronized nessa classe.

- Os métodos sincronizados em Java não possuem variáveis de condição.
- Tem dois métodos: wait e notify
 - Semelhantes à sleep e wakeup
 - Quando usados dentro do monitor, não estão sujeitas às condições de corrida

- Semáforos e monitores foram projetados para ambientes de memória compartilhada (com uma ou mais CPUs)
- Em Sistemas Distribuídos → memória distribuída
 - Esses mecanismos não são aplicáveis
 - Uso de Passagem de Mensagens:
 - Comunicação síncrona x assíncrona
 - RPC Remote Procedure Call
 - RMI Remote Method Invocation

Bibliografia

- OLIVEIRA, Rômulo Silva de; CARISSIMI, Alexandre da Silva; TOSCANI, Simão Sirineo. Sistemas operacionais. Porto Alegre: Bookman, 2010.
- SILBERSCHATZ, Abraham; GALVIN, Peter; GAGNE, Greg.
 Sistemas operacionais: com Java. Rio de Janeiro: Campus,
 2008.
- DEITEL, Harvey M; DEITEL, Paul J; CHOFFNES, David R.
 Sistemas operacionais. São Paulo: Pearson Pretince Hall, 2005.
- TANENBAUM, Andrew S. Sistemas operacionais: projeto e implementação. Porto Alegre: Bookman, 2008.

Exercícios

- Realize uma pesquisa para buscar a implementação do Problema do Produtor-Consumidor com Monitores
- Na bibliografia básica da disciplina, há a descrição do Problema do Jantar dos Filósofos e o Problema dos Leitores e Escritores
 - Caracterize a seção crítica dos problemas
 - Identifique os pontos de sincronização entre processos
 - Proponha uma solução para cada problema com o uso de:

Semáforos

ou