Università di Roma Tor Vergata Corso di Laurea triennale in Informatica

Sistemi operativi e reti

A.A. 2017-18

Pietro Frasca

Lezione 11

Giovedì 9-11-2017

- Molti processori possiedono istruzioni che consentono di leggere e modificare il contenuto di una locazione in un unico ciclo di memoria. Un esempio è dato dall'istruzione TSL (Test and Set Lock).
- L'istruzione TSL R, X copia il contenuto della locazione di memoria
 X nel registro R del processore e viene scritto in X un valore diverso da 0.
- Nel caso di sistemi multiprocessore, il processore che esegue la TSL blocca il bus di memoria per impedire che altri processori accedano alla memoria fino a quando non ha completato l'operazione di TSL.
- La mutua esclusione si ottiene realizzando due funzioni lock(x) e unlock(x):

• Lock(x):

LOCK:

TSL R, X copia il valore di X in R e pone X=1 (R=X;X=1)

CMP R,0 verifica se R==0

JNE LOCK se R!=0 riesegue il ciclo

RET ritorno

Unlock(x)

mov x,0 scrive in X il valore 0
RET ritorna al chiamante

Esempio di due processi

P1

Prologo: lock(x)

<sezione critica P1>

Epilogo: unlock(x)

P2

Prologo: lock(x)

<sezione critica P2>

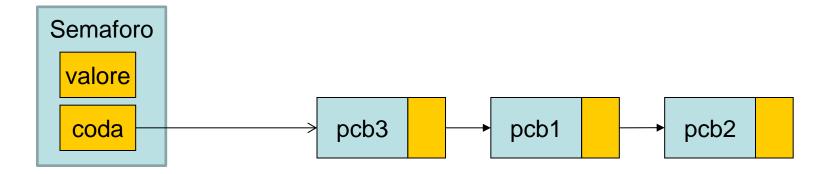
Epilogo: unlock(x)

Questa soluzione è caratterizzata da condizioni di **attesa attiva** dei processi. La soluzione è valida quindi per sistemi multiprocessore ed è limitata al caso di sezioni critiche **brevi**.

Semafori

- un semaforo s è una struttura dati gestita principalmente dalle funzioni wait(s) e signal(s) e dalla funzione di inizializzazione init(s,valore).
- La struttura dati è costituita da una variabile intera non negativa valore e da una coda di descrittori di processi sospesi coda.

```
typedef struct {
    int valore;
    struct processo *coda;
} semaforo;
```



 La wait() è chiamata da un processo per verificare lo stato di un semaforo secondo il seguente pseudocodice:

- Se s.valore = 0, la wait() porta il processo nello stato di bloccato e inserisce il suo descrittore nella coda s.coda associata al semaforo.
- Se s.valore è > 0, esso viene decrementato di 1 e il processo continua la sua esecuzione;
- La primitiva signal() risveglia eventuali processi che si trovano sospesi sul semaforo:

```
void signal(semaforo s) {
  if ( <se la coda s.coda non è vuota>)
        <estrai dalla prima posizione di s.coda il
        descrittore del processo portandolo nello
        stato di pronto>
    }
    else
        s.valore=s.valore+1;
}
```

- La signal() non è bloccante per il processo che la chiama, mentre la wait() è bloccante se s.valore=0.
- Le chiamate wait() e signal() devono essere realizzate in modo che siano eseguite in modo indivisibile. L'atomicità delle funzioni wait() e signal() si realizza a livello di kernel disabilitando le interruzioni del processore durante la loro esecuzione.
- Il semaforo è stato ideato da Dijkstra, e usato per la prima volta nel sistema operativo Theos.
- Il nome originale della wait() era P e quello della signal() era V. Tali nomi erano stati attribuiti dallo stesso Dijkstra, e corrispondono alle iniziali delle parole olandesi proberen (verificare) e verhogen (incrementare).

Soluzione al problema della mutua esclusione con semafori.

 Si associa alla risorsa condivisa un semaforo mutex inizializzandolo al valore 1 (libero) e usando per ogni processo che richiede la risorsa il seguente protocollo:

9

• Esempio di due processi P1, P2 che accedono alla stessa risorsa comune R. Tale schema è valido per qualsiasi numero di processi.

```
Р1
Init(mutex,1);
Prologo: wait(mutex);
         <sezione critica P1>;
Epilogo: signal(mutex);
P2
Prologo: wait(mutex);
         <sezione critica P2>;
Epilogo: signal(mutex);
```

- La soluzione mostrata evita condizioni di attesa attiva in quanto un processo viene sospeso se trova il semaforo occupato.
- Generalmente, la coda associata al semaforo è gestita con politica FCFS per evitare che qualche processo che si trova sospeso possa entrare in una situazione di attesa indefinita (starvation).
- Il semaforo che può assumere solo i due valori 0 e 1 prende il nome di semaforo binario, e spesso viene chiamato mutex (mutua esclusione).
- La correttezza della soluzione dipende dal valore iniziale del semaforo che deve essere posto a 1 e al corretto posizionamento delle funzioni di sistema wait() e signal() prima e dopo la sezione critica.

Nei sistemi multiprocessore, per garantire che wait() e signal()
siano eseguite in mutua esclusione sul semaforo, è necessario che i
processi utilizzino le funzioni lock() e unlock(), secondo il protocollo
seguente:

```
lock(x);
    wait(mutex);
unlock(x);
    <sezione critica>;
lock(x);
    signal(mutex);
unlock(x);
```

 La lock() garantisce che le chiamate wait() e signal() siano eseguite da un processo alla volta. La wait() e la signal(), relative al semaforo mutex, assicurano la mutua esclusione delle sezioni critiche su una risorsa R, mentre la variabile x, con le lock(x) e unlock(x) assicura la mutua esclusione delle primitive wait() e signal() sul semaforo mutex.

Comunicazione e sincronizzazione tra processi

- Il paradigma del produttore-consumatore è spesso usato per la comunicazione tra processi.
- In tale modello, un processo detto produttore genera un messaggio e lo scrive in un area di memoria (buffer) che contiene un solo messaggio alla volta. Un processo, detto consumatore preleva dal buffer il messaggio e lo elabora.
- I processi devono accedere alla risorsa condivisa (il buffer) sia in mutua esclusione che eseguire le operazioni nel giusto ordine temporale. Per ottenere l'ordinamento è necessario che i due processi si scambino segnali: il produttore deve informare il consumatore che ha scritto un messaggio nel buffer, mentre il consumatore deve avvisare il produttore di aver letto il messaggio. Una soluzione a tale problema si ottiene ricorrendo ai semafori.

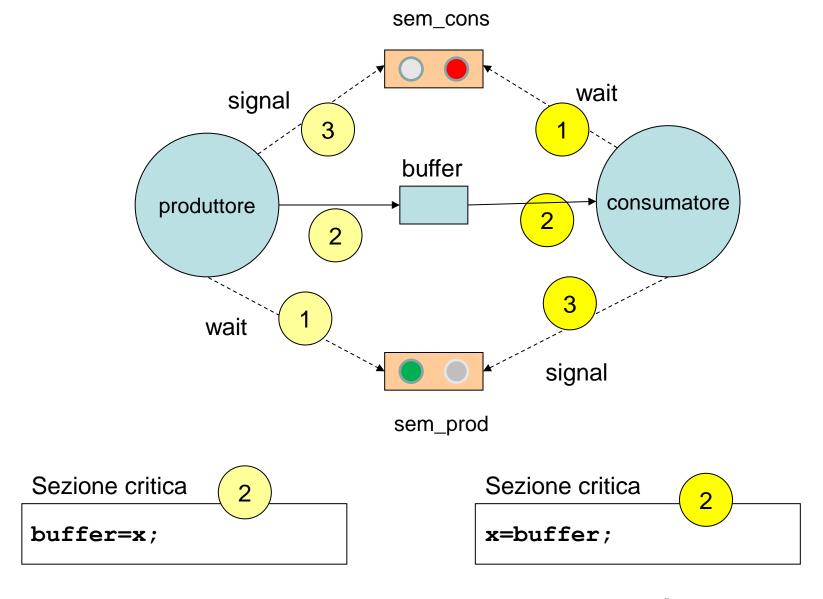


Soluzione al problema della comunicazione con semafori

Soluzione del problema del produttore-consumatore con buffer di capacità 1, utilizzando i semafori è la seguente:

- Si assume che il buffer sia inizialmente vuoto.
- Si utilizzano due semafori di nome sem_prod e sem_cons con le condizioni iniziali:

```
- Sem_prod.valore=1 (inizialmente il
buffer è vuoto)
```



produttore-consumatore con buffer di capacità 1

```
void produttore (){
 do {
     oduzione nuovo messaggio>
     wait (sem_prod);
     <inserimento del messaggio nel buffer>
     signal(sem_cons);
  } while (!fine);
void consumatore () {
  do {
     wait (sem_cons);
      odel messaggio dal buffer>
      signal(sem_prod)
     <consumo del messaggio>
   } while (!fine);
```

Soluzione al problema della comunicazione con buffer di capacità N

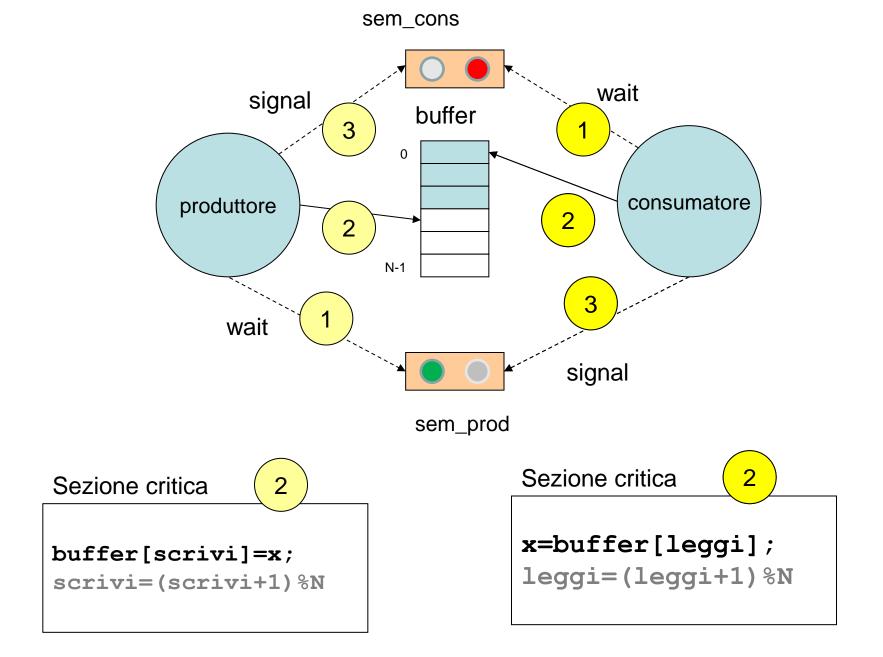
Soluzione del problema del produttore-consumatore con buffer di capacità N, utilizzando i semafori è la seguente:

– Il buffer è organizzato come un vettore circolare e gestito tramite due indici: scrivi che indica il prossimo elemento del buffer che sarà scritto dal produttore; leggi che indica il prossimo elemento che sarà letto dal consumatore. Inizialmente sarà:

scrivi=leggi=0.

 Per sincronizzare l'accesso al buffer utilizziamo due semafori di nome sem_prod e sem_cons con le condizioni iniziali:

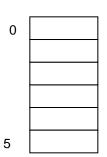
```
sem_prod.valore=N;
sem_cons.valore=0;.
```





buffer







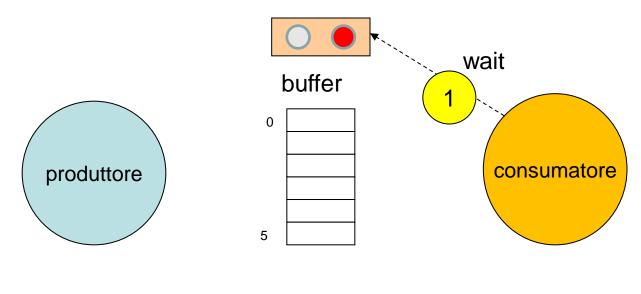


sem_prod.valore=6

Sezione critica

buffer[scrivi]=x;

scrivi=(scrivi+1) %N





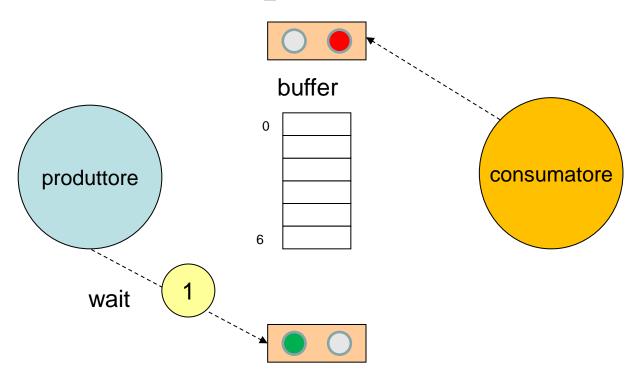
sem_prod.valore=6

Sezione critica

buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N

Sezione critica

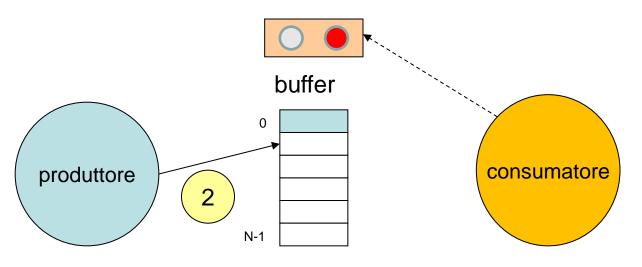
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N



sem_prod.valore=5

Sezione critica

buffer[scrivi]=x; scrivi=(scrivi+1)%N





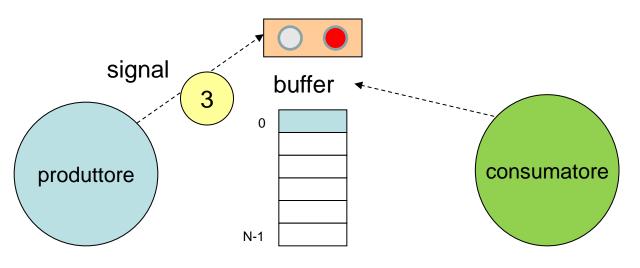
sem_prod.valore=5





Sezione critica

buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N

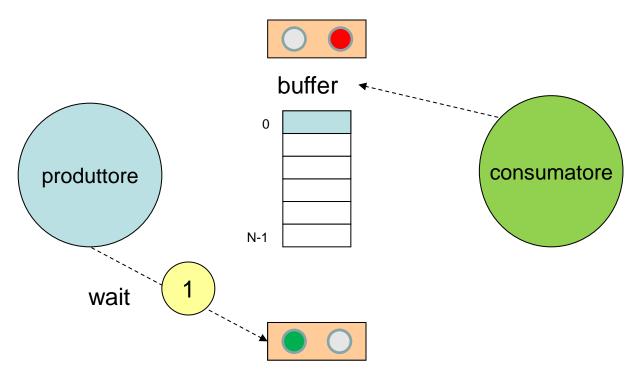




sem_prod.valore=5

Sezione critica

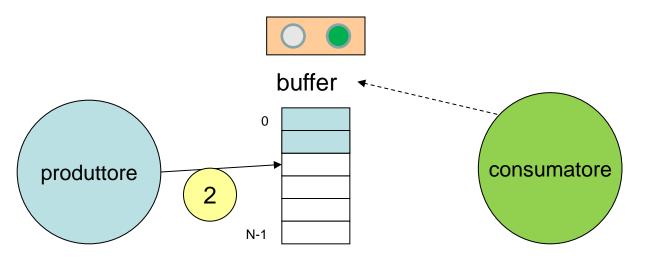
buffer[scrivi]=x; scrivi=(scrivi+1)%N



sem_prod.valore=4

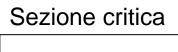
Sezione critica

buffer[scrivi]=x; scrivi=(scrivi+1)%N





sem_prod.valore=4



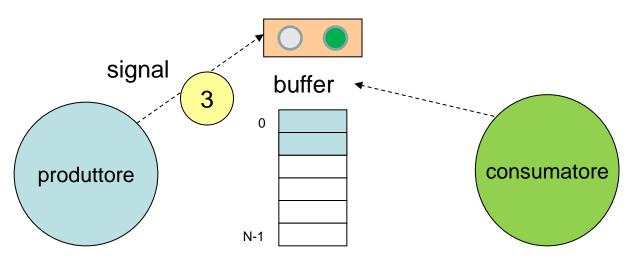
2

buffer[scrivi]=x;

scrivi=(scrivi+1)%N

Sezione critica

x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N





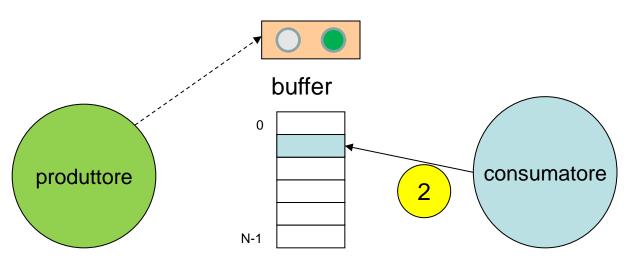
sem_prod.valore=4

Sezione critica

buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N

Sezione critica

x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N





sem_prod.valore=4

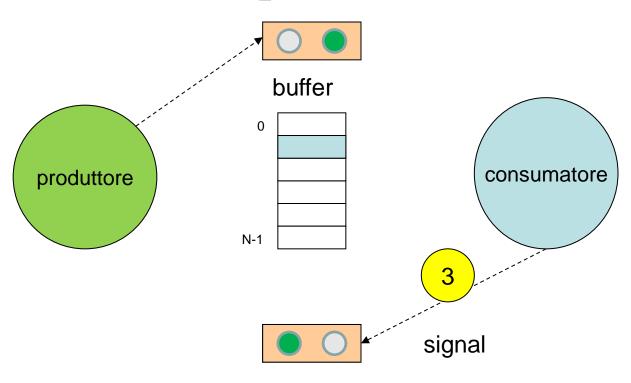
Sezione critica

buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N

Sezione critica

2

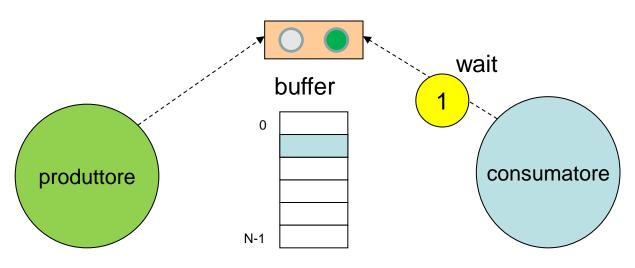
28



sem_prod.valore=5

Sezione critica

buffer[scrivi]=x; scrivi=(scrivi+1)%N





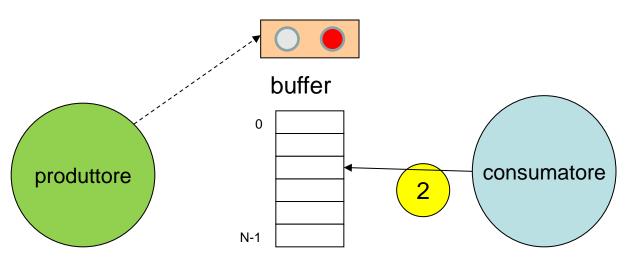
sem_prod.valore=5

Sezione critica

buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N

Sezione critica

x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N





sem_prod.valore=5

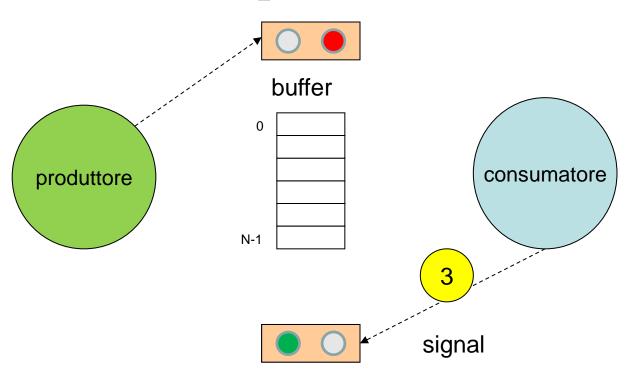
Sezione critica

buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N

Sezione critica

2

x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N



sem_prod.valore=6

Sezione critica

buffer[scrivi]=x; scrivi=(scrivi+1)%N

```
produttore (){
 do {
     oduzione del messaggio x>;
     wait (sem_prod);
     buffer[scrivi]=x; // inserimento del messaggio
     scrivi=(scrivi+1)%N;
     signal(sem_cons);
  } while (!fine);
consumatore () {
  do {
    wait (sem_cons);
     x=buffer[leggi]; // prelievo del messaggio
     leggi=(leggi+1)%N;
     signal(sem_prod)
     <consumo del messaggio x>
  } while (!fine);
```

Interazione tra processi

- I processi possono cooperare tra loro o competere per l'uso di risorse comuni.
- Nei sistemi che seguono il modello ad ambiente locale, un processo ha un proprio spazio di indirizzamento privato e pertanto non può condividere dati con altri processi.
- Nei sistemi POSIX, la sincronizzazione può avvenire attraverso lo scambio di segnali, mentre la comunicazione può realizzarsi mediante l'uso di memoria condivisa e/o lo scambio di messaggi oppure utilizzando pipe e/o socket.

Sincronizzazione con segnali

 In POSIX, la sincronizzazione avviene mediante i segnali, meccanismi realizzati a livello di kernel che consentono la notifica di eventi asincroni tra processi.

- Il segnale è un evento che un processo mittente invia ad uno o più processi destinatari. Il segnale genera nel processo destinatario un'interruzione del flusso di esecuzione.
- In particolare, quando un processo riceve un segnale, può comportarsi in uno dei seguenti modi:
 - Eseguire un'azione predefinita dal sistema operativo
 - Ignorare il segnale
 - Gestire il segnale con una funzione (handler) definita dal programmatore
- Diverse implementazioni POSIX possono avere diversi segnali.
 Ogni segnale è identificato da un numero intero e da un nome simbolico, definiti nel file header di sistema signal.h.
- Con la shell, si può visualizzare l'elenco dei segnali mediante il comando kill –I.

- In particolare, sono disponibili 2 segnali **SIGUSR1** e **SIGUSR2** a cui non è associata nessuna azione di default. Questi segnali possono essere usati dai processi utente per realizzare specifiche politiche di sincronizzazione.
- Alcuni segnali non sono intercettabili mediante handler (ad esempio SIGKILL che provoca la terminazione del processo)