

Системно програмиране за Линукс

Средства и механизми за междупроцесна синхронизация.

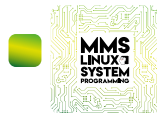
Ангел Чолаков



19.05.2021г.

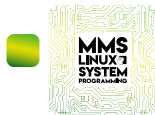


This work is licensed under a Creative Commons
“Attribution-ShareAlike 4.0 International” license.



Съдържание I

- 1 Въведение
- 2 Политики и методи за съгласуване на процеси
- 3 Класификация на програмни примитиви за взаимно изключване и условно блокиране
- 4 Posix ключалки и семафори
- 5 Мъртва хватка - предпоставки и стратегии за предотвратяване
- 6 Posix мутекси
- 7 Posix условни променливи
- 8 Posix ключалки за четене и запис
- 9 Posix бариери
- 10 Заключение



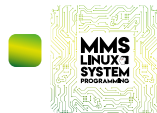
Цел на презентацията

■ Да опита да:

- поясни защо се налага синхронизация на задачи и потоци;
- посочи често прилагани способи за реализиране на критични секции;
- разясни какви средства предоставя ОС за междупроцесна синхронизация;
- разкрие как описаните примитиви се категоризират според целевата функция;
- илюстрира практически примери в контекста на Posix Pthread API и Линукс ОС



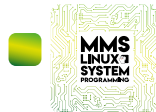
Синхронизация на процеси с фокус върху подходи за блокиране и взаимно изключване



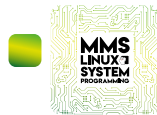
Предпоставки за възникване на междупроцесни състезания

■ Примери:

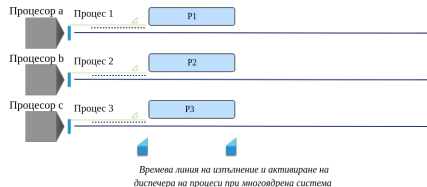
- **съревнование** за боравене с краен набор физически или логически средства (например: входно-изходни устройства, заемане на изчислителни блокове и др.);
- **комуникация посредством споделени сегменти от паметта**, при които съществува риск от компрометиране на целостта на данните при множествен достъп;
- отработване на поредица действия в резултат на възникване на конкретно системно събитие и неговото сигнализиране;
- **асинхронно постъпване на нови задания** и нужда от планиране на работния товар (предизвикателства, съотнесени към дисциплините за системно планиране);
- **паралелно изпълнение на конкуриращи или коопериращи** се процеси или потоци



Да си припомним възможни сценарии за развитието на множество задачи съобразно политиката за планиране



Планиране на постъпващите процеси: примери



pic. based on [https://en.wikipedia.org/wiki/Scheduling_\(computing\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Scheduling_(computing))



Въведение в междупроцесната синхронизация

■ Дефиниция и потребности:

- синхронизацията между заданията е необходима за имплементиране на взаимодействие между група процеси, като **процесът на координация** бива **пряк** и **косвен**;
- основание за съгласуване при сътрудничаещи си програми е необходимостта от структуриране на подзадачите в процеса на работа и своевременния обмен на данни, без които синхронът би бил невъзможен;
- предпоставка за координация при съревноваващи се задачи е изискването да се запази интегритетът на споделените данни и да се гарантира ексклузивен достъп до обектите, защитени с критични секции;



Методика за координация на процеси

■ Съгласуването бива:

- 1 **пряко**, когато се ползват примитиви и механизми за предотвратяване на нежелано блокиране и указване на правилата за взаимодействие и взаимно изключване;
- 2 **непряко**, когато резултатът от обработката на едно задание е необходимо условие за протичане на последващо без явна взаимовръзка или състезание за достъп до общ ресурс;

■ Примери:

- по т.1 - набор от **процеси производители** и един или повече **процеси потребители**, свързани с общ краен буфер елементи;
- по т.2 - **разпаралеляване на алгоритъм** на отделни взаимосвързани блокове или **конвейерна обработка**



Междупроцесна синхронизация: подходи

■ Разновидности:

- **софтуерни (програмни решения)** - ползвайки логически конструкции и алгоритми за осигуряване на синхрон посредством **програмно изчакване** като вече споменатия алгоритъм на Peterson;
- **хардуерни подходи**, при които взаимното изключване или планиране на изпълнението се решава чрез **апаратни блокове**, структури или устройства, подsigуряващи **критична секция**



Междупроцесна синхронизация: необходими условия

- Прилаганите подходи трябва да гарантират:
 - **коректно и надеждно изграждане на критична секция** и управление на достъпа, ако това е наложително за манипулиране на ограничен логически или физически ресурс;
 - възможност за навлизане в критичната секция в **обозримо бъдеще време** без риск от безкрайно отлагане на очакващо задание;
 - **безпристрастен механизъм** за селектиране на чакащ достъп процес и контролиране на времето, за което той борави с критичния споделен ресурс;
 - **справедлива политика за планиране на процесите**, така че да се предвиди възможност на отложено или изчакващо задание да се изпълни;
 - не се допускат други ограничения или предпоставки, които могат да повлияят върху механизмите за взаимно изключване и/или диспечериране



Роля на операционната система и системното програмно осигуряване

■ Отговорности:

- подsigуряване на **набор от подходящи примитиви** за синхронизация и комуникация, съобразени със спецификите на микроархитектурата;
- коректна реализация на **подход за взаимно изключване** и справедлива селекция между състезаващите се процеси или потоци;
- осигуряване на **приемлива ефикасност** при боравенето със способите за синхронизация: както от гледна точка на имплементацията на процедурите по заключване и блокиране, така и по отношение на влиянието върху алгоритмите на ОС за планиране при многоядрени или многопроцесорни системи



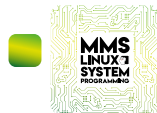
Програмни техники за предпазване от състезания

■ На високо ниво се открояват:

- **реентрантност** - блокът операции може да бъде частично изпълнен и прекъснат, рекурсивно извикан повторно или изпълнен паралелно от друг поток без това да повлияе негативно върху коректността на крайния резултат;
- локализиране на променливите - всяка нишка разполага със свое локално работно копие **thread-local storage**;
- неизменими обекти **immutable objects** - не подлежат на промяна след създаване (конструкция);
- взаимно изключване **mutual exclusion** при множество процеси или потоци, при които се изгражда критична секция, взаимно изчакване и явно арбитражиране на четене и запис в паметта;
- атомарни операции над променливи **atomic operations** - изпълняват се без прекъсване и без вмешателство от страна на друг поток, като при многоядрени системи терминът предполага заключване на достъпа до завършване на операцията



Какво значение се влага в определенията **реентрантна (reentrant), **синхронизирана многонишкова** (thread-safe) и **идемпотентна** (idempotent) процедура или последователност?**



Реентрантен, защитен многопоточен и инвариантен

■ Определение и смислово разграничение:

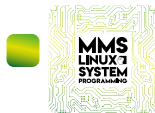
- **реентрантен** - запазва се контекстът и интегритета на изчисленията, ако процедурата бъде прекъсната и извикана повторно в различен контекст или от друг блок за обработка;
- **синхронизиран многонишков** - реализира критична секция и блокира опит за конкурентен достъп от страна на други потоци, ако един вече е навлязъл в защитения блок;
- **идемпотентен** - инвариантен по повод на входните аргументи в етапа на изпълнение.



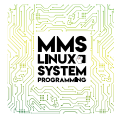
Примери

■ Приема се еквивалентно тълкуване на функция и процедура:

- 1 **реентрантна функция** - `int func(int x) {return 2 * x;}`, като още примери може да откриете тук: <https://man7.org/linux/man-pages/man7/signal-safety.7.html>
- 2 **thread-safe** - функции, при които се прилагат инструменти за блокировка, координация и взаимно изчакване, включително и в аспект работа с паметта;
- 3 **идемпотентна функция** - релация на тъждественост: $f(x) = x$.

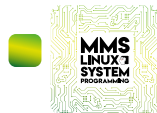


А как изглежда една нереентрантна процедура? Всичко това изглежда обръкващо...



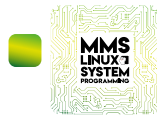
Нереентрантна процедура: илюстрация

```
/* non-reentrant and non-thread-safe */  
void global_sum(int* x, int y) {  
    int res;  
  
    /* x points to a global variable */  
    /* no multithreaded locking present */  
    res = *x;  
    res += y;  
    *x = res;  
}  
  
/* reentrant sum */  
int reentrant_sum(int a, int b) {  
    int res = 0;  
  
    /* all args live on the stack */  
    res = a + b;  
    return res;  
}
```



Реентрантен не означава thread-safe или атомарен. Защо?

- Защото се влага различен смисъл и обхват на приложение:
 - **реентрантността визира разполагане на входните и изходните аргументи в стека**, като така се локализира регионът на взаимодействие, елиминират се обръщения към глобални променливи;
 - **реентрантността не е задължително синхронизирана**, защото обикновено се обособява блок от обработки, които сами по себе си не е задължително да включват заключване, взаимно изчакване или многопоточна блокировка;
 - **реентрантността не е гарантирано атомарна**, защото повечето реални операции са изградени от изпълнението на поредица от повече от една процесорни инструкции, която няма отношение към механиката на апаратните прекъсвания и не налага изисквания за това в повечето случаи



Необходими условия за реентрантност

■ Изисквания:

- да не се правят референции към глобални или статични променливи;
- да не се видоизменя автономно изпълнимият код в хора на работа;
- тялото на процедурния блок да не съдържа обръщения към други нереентрантни функции



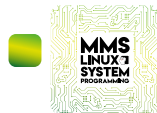
Реентрантни функции: приложение

■ Ползват се при:

- разработка на модули в състава на операционната система: платформени и устройствени драйвери, като добра практика при програмиране на **обработка на прекъсвания (interrupt handlers)** или предотвратяване на нежелани последствия при наличие на прекъсване и приоритетното му обслужване от друг подпроцес;
- в системното програмиране - за минимизиране на нежелани спонтанни изменения на стойността или съдържанието на общореферирани променливи - пример с обработка на възникнал сигнал (**signal handler**);
- в контекста на ОС понятието **реентрантност** се надгражда и **разграничава от понятието атомарност** и податливост на прекъсване от диспечера, което добавя ново ниво на осмисляне и техника на програмиране



Реалното многообразие от процеси и развитието им ограничава използването на пасивни техники. Създаването на реентратни процедури невинаги е възможно и оправдано на високо ниво. Необходимо е да се запознаем с примерни методи и средства за междупроцесна координация.



Разновидности примитиви за синхронизация на процеси

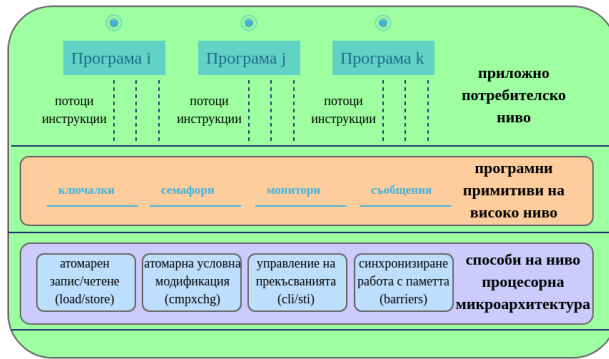
■ Категоризация:

- **апаратни и/или софтуерни прекъсвания** с пряко влияние върху избора на активно задание и времето му за изпълнение от процесора;
- **ключалки** - обекти, опериращи най-често върху файлови дескриптори и ползвани за координиране достъпа до споделени файлови обекти, като се разделят на общи (за четене) и ексклузивни (когато притежаващият процес извършва и модификация върху данните);
- **семафори** - обекти, ползвани за подsigуряване на взаимно изключване на два или повече процеса, като се делят на двоични и броячни;
- **мутекси и условни променливи** - обезпечават блокиране на потоци по отношение на изпълнявана обработка или боравене със системни ресурси до удовлетворяване на определено условие и съпътстващото сигнализиране



Нива на синхронизация: диаграма

Нива и средства за междупроцесна
синхронизация



pic. based on [https://en.wikipedia.org/wiki/Synchronization_\(computer_science\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Synchronization_(computer_science))



Взаимно изключване с хардуерни способности

■ Открояват се решения с:

- употреба, обработка и контрол върху прекъсванията - тук блокирането би могло да се осъществи чрез временна забрана за обслужване на прекъсвания и превключване на контекста (**cli** и **sti** инструкции при Intel x86);
- машинни команди за атомарно изпълнение (от вида на **TS - atomic test and set**), при които критичната секция се реализира чрез атомарно (непрекъсваемо) установяване на променлива или аналогична операция чрез регистрови структури на процесора, (например: **cmpxchg: compare and exchange** or **TS: test and swap**)



Координация с манипулиране на прекъсванията

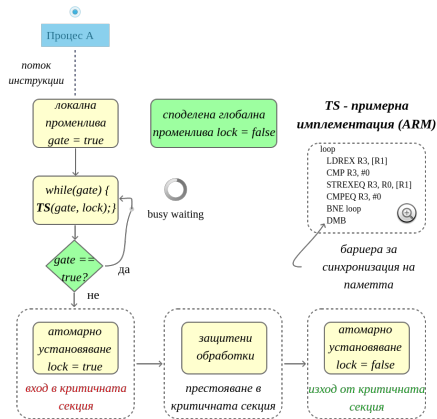
Набор от архитектурно специфични функции на най-ниско ниво:

```
/* Pseudocode examples */
/* Prevents preemption */
void lock() {
    /* A special function, which calls
    processor-specific instructions */
    interrupts_disable();
}

/* Reenables preemption */
void unlock() {
    interrupts_enable();
}
```



Атомарно взаимно изключване: диаграма



pic. based on <https://en.wikipedia.org/wiki/Test-and-set>



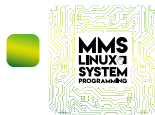
Синхронизация чрез апаратни прекъсвания: недостатъци

■ Най-съществените са:

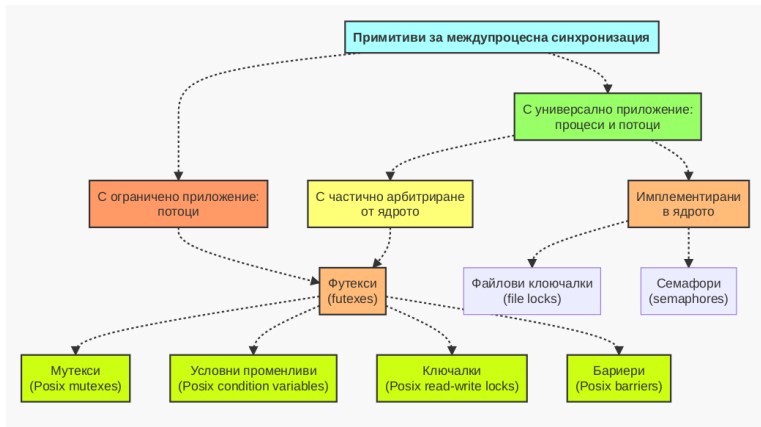
- **необходимост от превключване на контекста** и извършване на привилегирована операция от името на операционната система, което внася допълнителна латентност;
- **риск от монополизиране на процесора**, когато злоупотребяваща програма реши да забрани за дълъг период детекцията и обслужването на прекъсвания - резултатът е неработоспособна система;
- **обръкваща приложимост на подхода върху многоядрени или многопроцесорни системи**, при които последователността, определяща критичната секция, би могла да се изпълни едновременно върху различни ядра;



Добре, а какви програмни примитиви на високо ниво се използват?



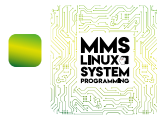
Класификация на примитиви за синхронизация



pic. based on https://man7.org/conf/lca2013/IPC_Overview-LCA-2013-printable.pdf



Част I - Синхронизация на процеси посредством условно заключване със средства от високо ниво



Условно активно заключване: наивен подход

- Техника с централизиран флаг и активно чакане (busy waiting):
 - примерно решение е показано във вече описания **алгоритъм на Peterson**;
 - разчита се на **споделен Булев флаг** и **специализирани инструкции за атомарно** прочитане, условно записване и проверка на стойността на флага (пример: **ldrex** и **strex** инструкции при ARM);
 - критичната секция се изгражда на база на устанавяване на стойността на общия флаг;
 - при отчитане на вече инициализирана променлива - **конкуриращ се поток се блокира**, изпълнявайки периодична проверка на управляващата стойност и **изчакване в празен цикъл**



Условно активно заключване: подобрение

■ Би могло да включва:

- вместо безсмислено заемане на процесора при изчакване се приема **техника на обръщение към диспечера** чрез **системно извикване (yield)**;
- **yield** поставя извикващия поток в опашка от чакащи процеси;
- **Линукс предприема хибриден подход**, съчетаващ **първоначален цикъл на busy waiting** и **последващо отнемане на процесора** или блокиране посредством **futex (fast userspace mutex)**;
- множество **синхронизационни конструкции от високо ниво** са имплементирани с помощта на futex операции като **mutex**, **condition variables** и **barriers**;



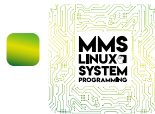
Активно заключване: обобщение

■ Особенности:

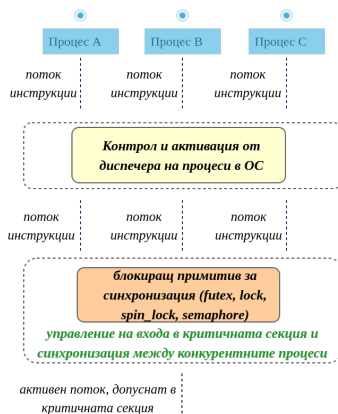
- изисква **референция към споделена променлива или регион памет** (при множество процеси);
- налага **ползване на специализирани процесорни инструкции**, включително **барирери на паметта (memory barriers)**;
- поради евентуално **превключване на контекста** би могло да се окаже неефикасно при множество съревноваващи се процеси или потоци;
- необходимо е не само **атомарно четене и запис**, но и манипулиране на опашките на системния диспечер;
- подходът със забраняване на обслужването на прекъсванията се предпочита при компактни критични секции с кратко планирано време за изпълнение и малко на брой конкурентни процеси;
- съвременните ОС като Линукс предоставят **хибриден подход** на условно заключване, подобен на описания, за да се подобри системната производителност



Условно заключване и блокиране: програмни примитиви - фutexи, ключалки и семафори



Управление на достъпа до критична секция: диаграма



pic. based on [https://en.wikipedia.org/wiki/Synchronization_\(computer_science\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Synchronization_(computer_science))



Взаимно изключване чрез futex

■ Дефиниция и постановка:

- фундаментална логическа абстракция за имплементиране на различни видове синхронизационни примитиви;
- позволява голяма част от операциите по взаимно арбитриране да се развият в **потребителски режим** с частичен помощен арбитраж от ядрото;
- ползва споделен регион виртуална памет между процесите и всяка инстанция се представя обикновено чрез 32-битово цяло число;
- всеки процес изобразява споделения футекс обект с уникален виртуален адрес в своето адресно пространство, но футексът реферира една и съща физическа локация;
- **futex системно извикване** и обръщение към ядрото се прави само когато процес ще се блокира за по-дълъг период от време, тогава ядрото на ОС е отговорно за по-нататъшната нотификация



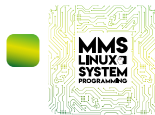
Futex: механизъм на реализация

■ Механика и приложение:

- състоянието на обекта ключалка се изобразява с атомарно установяван и проверяван флаг или числена стойност;
- всеки процес или поток би могъл да измени съдържанието на споделения флаг, ползвайки специализирани неделими инструкции от рода на посочените test and set варианти;
- тези инструкции се развиват в потребителски режим и ядрото на ОС не поддържа метаданни за описание на състоянието на ключалката;
- когато втори процес желае да модифицира вече измемен фutex обект, той предава прочетената стойност на обекта и желаната такава с помощта на системно извикване към ядрото, след което бива блокиран;
- само в описаната ситуация на блокиране ядрото поддържа вътрешни записи, отразяващи съдържанието на фutex обекта, за да управлява привеждането на процес в блокирано състояние или в състояние на готовност;
- процес, освобождаващ обекта ключалка, трябва да възвърне оригиналната целочислена стойност, отразена от фutexа - тогава ядрото взема предвид това и събужда чакащ процес



Повече информация за futex бихте могли да откриете тук:
<https://man7.org/linux/man-pages/man2/futex.2.html>



Posix ключалки

■ Дефиниция:

- логически обект, подsigуряващ взаимно изключване на конкуриращи се процеси и организиране на критична секция;
- само един процес или поток може да заяви свободна ключалка, като след като това стане, останалите желаещи достъп, ще преминат в **режим на активно очакване (spinning)**;
- недостатък е, че блокираните потоци изпълняват активно чакане (busy looping), което лимитира обхвата на приложение;
- препоръчва се заместването на spinlock обекти с мутекси що се касае до изграждане на критична секция;



Posix Pthread ключалки: приложна секция

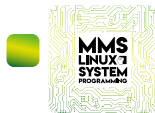
■ Полезни API функции:

- `int pthread_spin_init (pthread_spinlock_t *lock, int pshared)` - инициализация на обект ключалка;
- `int pthread_spin_lock (pthread_spinlock_t *lock)` - блокиращо изчакване на придобиване на ключалка за навлизане в критична секция;
- `int pthread_spin_trylock (pthread_spinlock_t *lock)` - неблокиращ аналог на горната функция;
- `int pthread_spin_unlock (pthread_spinlock_t *lock)` - освобождаване на ключалка и позволяване на диспечера да пропусне друг очакващ процес;



Posix Pthread spin_locks: разглеждане на пример:

`https://man7.org/tlpi/code/online/dist/threads/thread_incr_spinlock.c.html`



Критична секция чрез семафори

■ Дефиниция:

- въведени от Edsger Wybe Dijkstra за пръв път през 60-те години на 20-ти век;
- представляват променливи с две позволени операции: **P** и **V**;
- различават се **двоични семафори** (приемащи стойност 0 и 1) и **бройчни такива** (приемащи неотрицателни целочислени стойности);
- броячните семафори биха могли да служат за контролирано управление на достъпа на множество процеси до краен набор системни ресурси



Семафорни операции

■ Пояснение:

- **P()** - атомарна операция, при която се изчаква семафорът да приеме положителна ненулева стойност и след това го декрементира с 1;
- **V()** - неделима операция, при която стойността на семафора се инкрементира с 1, след което се разрешава блокирана P() функция



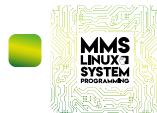
Семафори: механизъм на имплементация

■ Реализацията на P() се базира върху:

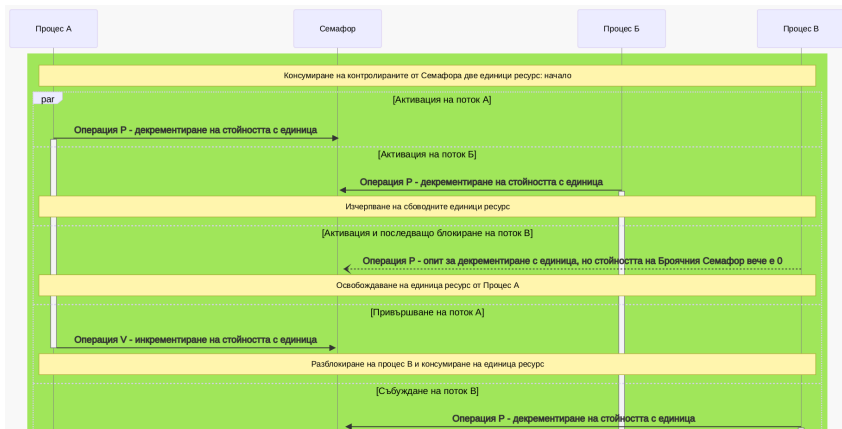
- атомарни инструкции за модифициране стойността на семафорната променлива;
- ако стойността е 0, то се прави запис на извикващия процес в привързана опашка и процесът се блокира;
- ако стойността не е 0, тя се декрементира и извикващият процес бива допуснат в защитената секция;

■ Реализацията на V() се гради върху:

- атомарни инструкции за изменение стойността на семафорната променлива;
- ако привързаната опашка от блокирани процеси не е празна, се изважда процес и се привежда в състояние на готовност;
- инкрементира се стойността на променливата



Диаграма на взаимодействието чрез семафори



pic. based on [https://en.wikipedia.org/wiki/Semaphore_\(programming\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Semaphore_(programming))



Posix Pthread семафори: приложна секция

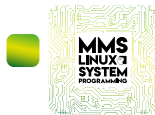
■ Полезни API функции:

- `int sem_init(sem_t *sem, int pshared, unsigned int value)` - инициализация на семафорен обект;
- `sem_t *sem_open(const char *name, int oflag)` - заявка за достъп до семафорен обект;
- `int sem_close(sem_t *sem)` - освобождаване референция към активен семафор;
- `int sem_post(sem_t *sem)` - отключване на семафор и сигнал за разблокиране на чакащ процес;
- `int sem_wait(sem_t *sem)` - блокиращо изчакване семафор да бъде отключен;
- `int sem_trywait(sem_t *sem)` - неблокиращ аналог на горната функция;
- `int sem_timedwait(sem_t * restrict sem, const struct timespec * restrict abs_timeout)` - блокиращо изчакване с времеви лимит;



Posix Pthread semaphores: разглеждане на пример:

https://man7.org/tlpi/code/online/dist/psem/psem_create.c.html



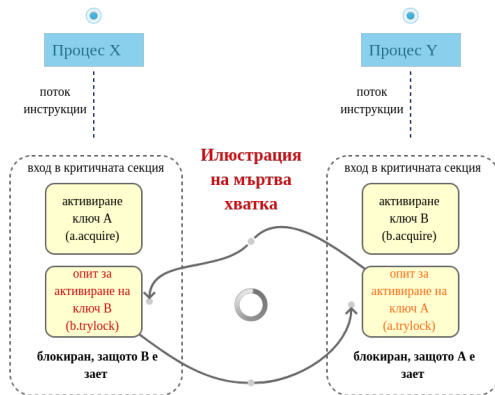
Условна критична секция: потенциални проблеми

■ Съществува риск от:

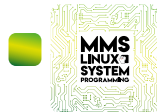
- **възникване на мъртва хватка** с безкрайно отлагане на процеси или потоци;
- **инверсия на приоритетите** - когато високоприоритетна задача бива отложена поради факта, че нископриоритетна е преминала в състояние на изпълнение и е навлязла в критична секция. По този начин се е отложила активацията на високоприоритетната задача, която се блокира пред същата критична секция. Така високоприоритетната не би могла да завърши в рамките на очаквания времеви интервал, в резултат на което тя пропада и може да доведе до срив на системата.



Илюстрация на взаимно блокиране



pic. based on <https://en.wikipedia.org/wiki/Deadlock>



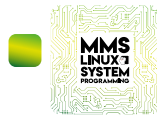
Предпоставки за възникване на мъртва хватка

■ Посочват се:

- **некоректно взаимно изключване на процеси** - споделяният ресурс може да се ползва ексклузивно само от един потребител в даден момент;
- **блокиране в рамките на критичната секция** - процес, навлязъл в критична секция и блокиращ други, навлиза в състояние на изчакване освобождаването на друг системен ресурс;
- **липса на надзор при разпределението на средствата** - процес, заел обект, може да го освободи само доброволно;
- **кръгово блокиращо очакване** - верига от процеси, при която всеки очаква освобождаването на обект, зает от предходния



Съществува ли удачен алгоритмичен подход за детекция на мъртва хватка?



Граф на разпределение на ресурсите

■ Моделиране на системата и постановка:

- крайно множество от ресурси, представено чрез вектор: $\langle R_i \rangle$;
- краен набор от процеси ползватели, представено чрез вектор: $\langle P_i \rangle$;
- съществуват: N_i инстанции от всеки ресурс: R_i ;
- всеки поток инструкции употребява ресурса чрез следната последователност: **заявка** — **>** **ползване**
— **>** **освобождаване**



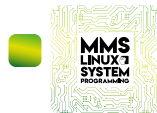
Граф на разпределение на ресурсите: продължение

■ Построява се граф посредством:

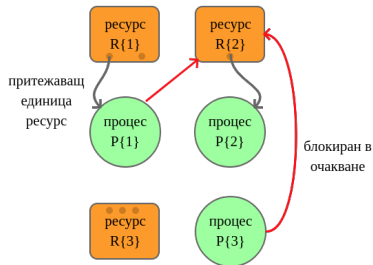
- двете посочени множества на ресурсите R_i и процесите P_i ;

■ Открояват се два вида насочени ребра:

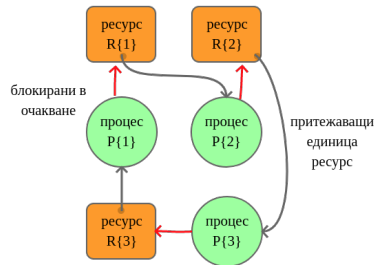
- на заявяване: $T_i \rightarrow R_j$;
- на присвояване: $R_j \rightarrow T_i$



Илюстрация на примерни граф структури

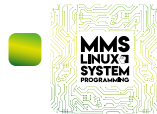


Сценарий А - граф на разпределение на ресурсите без цикли (без мъртва хватка)



Сценарий Б - граф на разпределение на ресурсите с кръгов цикъл (мъртва хватка)

pic. based on <https://inst.eecs.berkeley.edu/~cs162/fa19/static/lectures/11.pdf>



Алгоритъм за откриване на мъртва хватка

- Базира се върху:
 - структури от данни, чрез които се строи **динамичен граф на заетостта на ресурсите**
- Подсигуряване на следните зависимости:
 - две възможни състояние на ресурсите: **разпределени** или **налични**;
 - никой процес не може да заяви повече от наличните ресурси или повече от тотално заявените



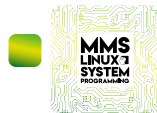
”Алгоритъм на Банкера”

■ Разработен от Edsger Dijkstra и разчитащ на:

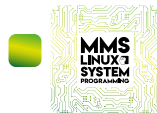
- вектор на процесите: $\langle P_n \rangle$;
- вектор на наличните ресурси: $\langle R_m \rangle$;
- матрица на допустимите максимални заявки за всеки процес: Q_{nm} ;
- матрица на разпределените ресурси за всеки процес: P_{nm}

■ Повече информация:

- https://en.wikipedia.org/wiki/Banker%27s_algorithm



Deadlock на процеси все пак се случва в реалността. Има ли и други подходи?



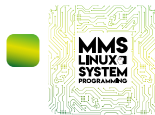
Стратегии за предотвратяване на мъртва хватка

■ Направления:

- **програмни подходи** за предотвратяване при фазите на проектиране и разработка;
- **стратегия на избягване** с повлияване върху разпределението на ресурсите (опционално без необходимост от блокиране);
- въвеждане на **системни механизми за детекция** и възстановяване на работоспособно състояние (**watchdog daemon**)



Част II - Синхронизация на потоци със средства от високо ниво



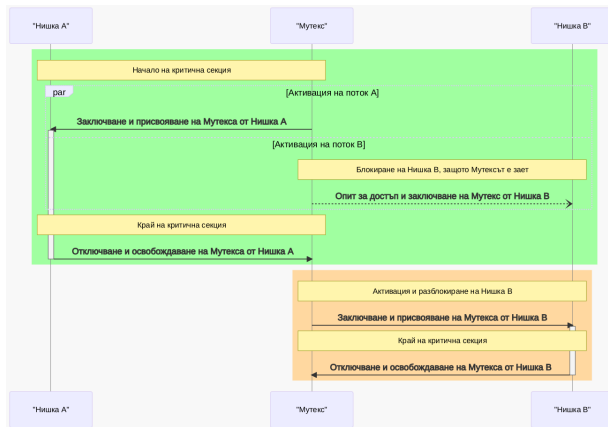
Posix Pthread мутекси

■ Определение:

- аналог на семафорни примитиви, ползвани за координация на конкуриращи се потоци;
- блокирането и изчакването се осъществяват на ниво потоци от инструкции в контекста на един процес



Визуално представяне на взаимодействие чрез мутекси



pic. based on [https://en.wikipedia.org/wiki/Lock_\(computer_science\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Lock_(computer_science))



Смислово разграничаване между семафор и мутекс

■ Характеристики на семафорите:

- **споделени обекти:** множество процеси или потоци могат да ползват референция към един семафор и да изменят стойността;
- **с по-широка област на приложение:** позволяват както имплементиране на критична секция и взаимно блокиране, така и ефикасно управление на разпределение на достъпа до ограничен набор ресурси единици;
- **генерализиран примитив с възможност за реализация и на форма на междупроцесна комуникация:** броячните семафори намират приложение и като примитив за сигнализиране за настъпило събитие;

■ Характеристики на мутексите:

- **ексклузивно достъпвани обекти:** с асоциирана принадлежност и строго определена последователност на употреба;
- **с конкретна ограничена област на приложение:** служат за взаимно блокиране на конкуриращи се потоци;
- **с по-неефикасно бързодействие при употреба:** входът и изходът от критичната секция (блокирането и активацията на потоците) са изцяло под контрола на системния диспечер на ОС



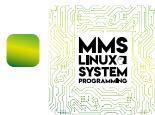
Posix Pthread мутекси: приложна секция

■ Полезни API функции:

- `pthread_mutex_t mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;;`
- `int pthread_mutex_init(pthread_mutex_t * restrict mutex, const pthread_mutexattr_t * restrict attr)` - инициализация на мутекс;
- `int pthread_mutex_destroy(pthread_mutex_t *mutex)` - освобождаване на заделен мутекс;
- `int pthread_mutex_lock(pthread_mutex_t *mutex)` - блокиращо изчакване мутекс да бъде освободен;
- `int pthread_mutex_trylock(pthread_mutex_t *mutex)` - неблокиращ аналог на горната функция;
- `int pthread_mutex_unlock(pthread_mutex_t *mutex)` - отключване на мутекс обект и сигнализиране за разблокиране на очакващ поток



Posix Pthread мутекси: разглеждане на пример:
https://man7.org/tlpi/code/online/dist/threads/thread_multijoin.c.html



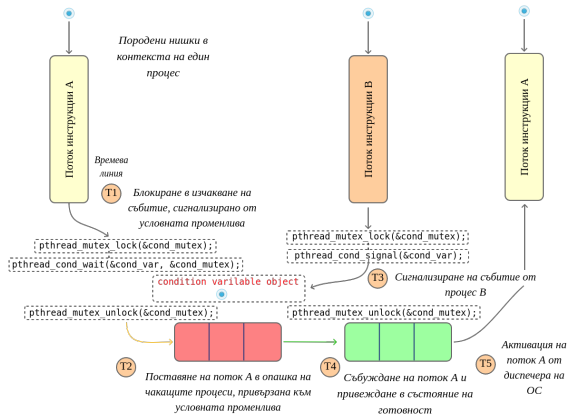
Условни променливи

■ Дефиниция и предназначение:

- подsigуряват синхронизиране на потоци, но на база **стойност на споделена конструкция**, а не чрез манипулиране на достъпа до нея;
- служат не само за взаимно блокиране, но и за **форма на междупоточна комуникация**;
- нотификацията за обновяване на целевата стойност, блокирането и разблокирането на конкуриращите се нишки е поверено на ОС;
- условните променливи са **имплементирани посредством футекси и елиминират необходимостта от polling** (активно периодично проверяване на стойност на общ обект данни)



Онагледяване на взаимодействие с условни променливи



pic. based on https://en.wikipedia.org/wiki/Observer_pattern



Posix Pthread условни променливи: приложна секция

■ Полезни API функции:

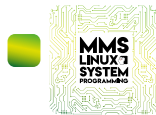
- `pthread_cond_t cond = PTHREAD_COND_INITIALIZER`
- `int pthread_cond_init(pthread_cond_t * restrict cond, const pthread_condattr_t * restrict attr)` - инициализиране на условна променлива;
- `int pthread_cond_signal(pthread_cond_t *cond)` - сигнализиране и разблокиране на само един от изчакващи потоци, когато условната променлива е достигнала желана стойност;
- `int pthread_cond_broadcast(pthread_cond_t *cond)` - сигнализиране и разблокиране на всички изчакващи потоци, когато условната променлива е достигнала желана стойност;
- `int pthread_cond_wait(pthread_cond_t * restrict cond, pthread_mutex_t * restrict mutex)` - изчакване и блокиране на поток докато условната променлива не приеме зададена стойност;
- `int pthread_cond_destroy(pthread_cond_t *cond)` - освобождаване на обект условна променлива



Posix Pthread условни променливи: пояснение

■ Препоръчителна програмна последователност:

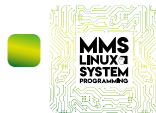
- всеки конкурентен поток изпълнява първоначално **mutex_lock**, последван от **cond_wait**;
- ако условната проверка върне лъжа, тогава потокът се блокира пред условната променлива и се излиза от критичната секция с **mutex_unlock**;
- при промяна на условната променлива от друга нишка и извършена сигнализация, чакащ поток се избира и събужда, като взаимноизключващата блокировка се подновява



Posix Pthread условни променливи: разглеждане на пример:

https:

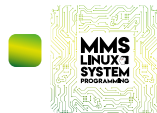
`//man7.org/tlpi/code/online/dist/threads/prod_condvar.c.html`



Posix Pthread ключалки за четене и запис

■ Дефиниция:

- различават се от класическите обекти активни ключалки и служат за логическо разделяне на потоците на "читатели" и "писатели";
- допускат едновременното развитие на множество нишки, достъпващи споделени обекти в паметта само за четене или само на един процес, който желае да нанесе промяна на споделеното съдържание;
- аналогични са на броячни семафори по отношение на читателите;
- аналогични са на двоични семафори що се отнася до потоците писатели;



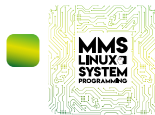
Posix Pthread ключалки за четене и запис: приложна секция

■ Полезни API функции:

- `pthread_rwlock_t rwlock = PTHREAD_RWLOCK_INITIALIZER`
- `int pthread_rwlock_init (pthread_rwlock_t * restrict rwlock, const pthread_rwlockattr_t * restrict attr)` - инициализация на обект ключалка;
- `int pthread_rwlock_destroy (pthread_rwlock_t *rwlock)` - освобождаване на ключалката;
- `int pthread_rwlock_rdlock (pthread_rwlock_t *rwlock)` - блокиращ опит за активиране достъп само за четене посредством ключалката;
- `int pthread_rwlock_tryrdlock (pthread_rwlock_t *rwlock)` - аналог на горната функция, но без блокиране при неуспех за "отключване" на ключалката;
- `int pthread_rwlock_wrlock (pthread_rwlock_t *rwlock)` - блокиращ опит за получаване достъп за запис чрез ключалката;
- `int pthread_rwlock_trywrlock (pthread_rwlock_t *rwlock)` - аналог на горната функция, но без блокиране при неуспех за "отключване" на ключалката;
- `int pthread_rwlock_unlock (pthread_rwlock_t *rwlock)` - функция за "отключване" на ангажиран обект ключалка



Posix Pthread ключалки за четене и запис: разглеждане на пример:
https://man7.org/tlpi/code/online/dist/threads/thread_incr_rwlock.c.html



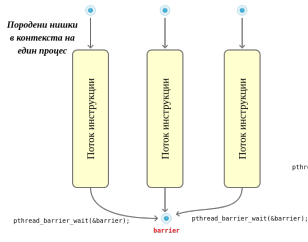
Posix Pthread бариери

■ Дефиниция и предназначение:

- обекти, които подsigуряват взаимно блокиране на конкретен набор потоци докато всеки от един от тях не заяви желание да продължи изпълнението след региона, маркиран от бариерата;
- след като така описаното граничното условие е удовлетворено и всички нишки са достигнали точката на бариерата - диспечерът на ОС разрешава по-нататъшното паралелно изпълнение на тези потоци, като редът на активация е недетерминиран

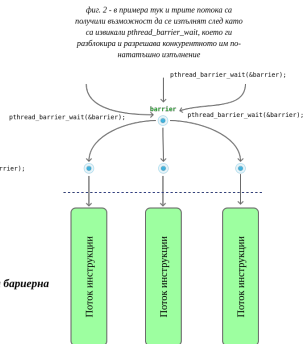


Диаграма на механизъм с бариерна синхронизация



фиг. 1 - в примерната илюстрация само два от трите потока са заявили преминаване на бариерата - затова всички все още са блокирани

Изобразяване на механизма на функциониране на бариерна синхронизация



фиг. 2 - в примера тук и трите потока са получили възможност да се изпълнят след като са извикали pthread_barrier_wait, което е разблокира и разрешава конкурентното им паралелно изпълнение

pic. based on [https://en.wikipedia.org/wiki/Barrier_\(computer_science\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Barrier_(computer_science))



Posix Pthread бариери: приложна секция

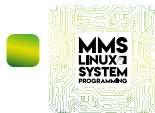
■ Полезни API функции:

- `int pthread_barrier_init (pthread_barrier_t * restrict barrier , const pthread_barrierattr_t * restrict attr , unsigned count)` - инициализация на обект бариера;
- `int pthread_barrier_destroy (pthread_barrier_t * barrier)` - освобождаване на референция към създадена барирера;
- `int pthread_barrier_wait (pthread_barrier_t * barrier)` - изчакване и сигнализация на заявка за навлизане в критична секция, маркирана от бариерата

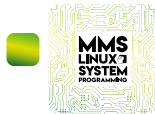


Posix Pthread бариери: разглеждане на пример:

https://man7.org/tlpi/code/online/dist/threads/pthread_barrier_demo.c.html



**В следващата лекция предстои да обсъдим и механизми за
междупроцесна комуникация**



Бележки по материалите и изложението

- материалът е изготвен с образователна цел;
- съставителите не носят отговорност относно употребата и евентуални последствия;
- съставителите се стремят да използват публично достъпни източници на информация и разчитат на достоверността и статута на прилаганите или реферирани материали;
- текстът може да съдържа наименования на корпорации, продукти и/или графични изображения (изобразяващи продукти), които може да са търговска марка или предмет на авторско право - ексклузивна собственост на съотнесените лица;
- референциите могат да бъдат обект на други лицензи и лицензни ограничения;
- съставителите не претендират за пълнота, определено ниво на качество и конкретна пригодност на изложението;
- съставителите не носят отговорност и за допуснати фактологически или други неточности;
- свободни сте да създавате и разпространявате копия съгласно посочения лиценз;



Референции към полезни източници на информация

- [https://en.wikipedia.org/wiki/Reentrancy_\(computing\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Reentrancy_(computing))
- [https://en.wikipedia.org/wiki/Synchronization_\(computer_science\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Synchronization_(computer_science))
- https://en.wikipedia.org/wiki/Thread_safety
- <https://lwn.net/Articles/823513/>
- <https://opensource.com/article/19/4/interprocess-communication-linux-storage>
- https://tldp.org/pub/Linux/docs/ldp-archived/linuxfocus/English/Archives/lf-2003_01-0281.pdf
- https://man7.org/conf/lca2013/IPC_Overview-LCA-2013-printable.pdf
- <https://man7.org/linux/man-pages/man7/futex.7.html>
- https://man7.org/training/download/lusp_pshm_slides.pdf
- <https://inst.eecs.berkeley.edu/~cs162/fa19/static/lectures/11.pdf>
- <https://inst.eecs.berkeley.edu/~cs162/fa19/static/lectures/4.pdf>
- https://www.gnu.org/software/libc/manual/html_node/Nonreentrancy.html
- <https://www.kernel.org/doc/ols/2002/ols2002-pages-479-495.pdf>
- <https://developer.arm.com/documentation/dht0008/a/arm-synchronization-primitives/exclusive-accesses/ldrex-and-strex>



Благодаря Ви за вниманието!

