Multi-programmation

Partie 3 – lock programming

Malek.Bengougam@gmail.com

lock programming : Pourquoi vérrouiller ?

- Certaines parties du code sont sensibles aux accès concurrents
- C'est-à-dire que le déterminisme (résultat correct d'un calcul par ex., accès inconstant à une ressource...) peut être affecté par l'usage du multiprocessing
- Un tel cas de figure se caractérise par la présence d'une "section critique".
- Une section critique est nécessaire dès lors qu'une ressource est partagée par plusieurs thread
 - On souhaite en effet qu'un seul thread à la fois accède à une section critique
 - Cette ressource peut être une simple variable, un fichier, une zone mémoire...

Exclusion mutuelle

- Pour garantir l'accès d'un seul thread à la fois à une section critique il faut un mode opératoire garantissant que les autres thread n'accèdent pas à la section critique.
 - C'est une forme de "gentlemen's agreement": tous les thread sont d'accord pour ne pas déranger un thread dans la section critique.
- La façon la plus simple consiste à appliquer un verrou (lock) au moment où l'on accède à la section critique.
- Lorsque le verrou est bloqué (locked) les autres thread exécutant ce verrou sont bloqués jusqu'à ce qu'il soit dévérouillé (unlocked)
 - On parle alors d'une "exclusion mutuelle" ou mutex
 - Le nombre de thread débloqués dépend du type de verrou utilisé

Accès compétitifs

- Une *race condition* (ou situation de compétition) apparait lorsque des thread entrent en compétition des threads dans l'accès aux ressources.
 - Une ressource est ici tout élément dont a besoin le thread pour fonctionner
- On l'a vu dans les exercices précédents. Lorsque plusieurs thread tentent d'écrire dans la même variable globale, le résultat peut être faussé (pour des raisons que l'on verra plus tard).
 - Il en va de même dans le cas de tout accès à une ressource (comme l'exemple de std::cout).
- Les race conditions entrainent des bugs difficiles à trouver et fixer car ils dépendent de phénomènes non-déterministes (ordonnancement etc...).
 - C'est donc une forme d'heisenbug

Problématiques de l'exclusion mutuelle

- Dans notre exemple, appliquer un verrou au moment de l'écriture de la variable permet de garantir le bon fonctionnement de l'addition.
- Cependant, ce n'est pas toujours sans problèmes:
- On dit qu'il y'a contention lorsqu'un thread est bloqué dans son exécution par un accès concurrentiel, il est alors dans une forme d'attente active
 - Idéalement, la contention d'une exclusion mutuelle doit être la plus courte possible afin de ne pas impacter les performances ou les traitements des autres thread
- Il est aussi possible qu'une situation conduise au non dévérouillage de la section critique.
 - En effet, il y'a une forme de couplage ou dépendance entre les threads en compétition
 - Dans le pire cas cela produit une situation d'interblocage (deadlock)

Réentrance et Ownership

• https://fr.wikipedia.org/wiki/R%C3%A9entrance

Exclusion mutuelle en C++11

- La primitive la plus simple est représentée par std::mutex
- Pour vérouiller on appelle **lock()** et **unlock()** pour dévérouiller.
- La méthode try_lock() est très utile pour réduire les contentions
 - try_lock() renvoi vrai et appel lock() lorsqu'elle peut vérouiller le mutex
 - Autrement, si le verrou est déjà pris, elle renvoit faux au lieu de bloquer
- Un problème peut appairaitre si le mutex est vérouillé une seconde fois par le même thread. Dans ce cas on un auto-blocage du thread!
- La solution consiste à utiliser un mutex récursif disposant d'une forme de compteur de référence comme std::recursive_mutex

RAII – Resource Acquisition Is Initialization

- Comme vous vous en douter, il peut être très facile d'oublier un unlock().
- Comme très souvent en C++, on peut raisonner objet et créer une classe qui lock() au moment de la construction, et unlock() avec l'appel au destructeur.
- std::locked_guard<>, ou std::scoped_lock<> depuis le C++11, utilise le RAII dans le but d'éviter ce genre d'écueil.
 - Habituellement on les utilise à l'intérieur d'un scope {} pour garantir que le mutex en paramètre de la template est dévérouillé en quittant le scope.
- Une autre alternative est std::unique_lock<> qui a comme particularité de ne pas détruire le mutex en détruisant l'objet, ceci dans le but explicite de transférer la responsabilité (ownership) du mutex à une autre variable.

Cas pratique : singleton

• Quels sont les problèmes posés par ce code ?

```
Singleton* Singleton::getInstance() {
    if (m_instance == NULL) {
        m_instance = new Singleton;
    }
    return m_instance;
}
```

Code de mesure (sans lock, en mono thread)

```
std::chrono::duration<double> profileSingleton() {
   constexpr auto tenMillions = 10000000;
   auto t1 = std::chrono::system clock::now();
   for (size t i= 0; i <= tenMillions; ++i){
       Singleton::getInstance();
   auto dt = std::chrono::system_clock::now() - t1;
   std::cout << std::chrono::duration<double>(dt).count();
```

Cas pratique: singleton version C++11

- Une solution possible consiste à se passer totalement de new et renvoyer une référence sur variable statique
- Attention, ceci ne marche qu'en C++11 car les standards garantissent l'ordre d'initialisation des variables globales
 - Les variables globales sont toujours initialisées avant d'être utilisées

```
    Singleton* Singleton::getInstance() {
    static Singleton g_instance;
    return &g_instance;
    }
```

Cas pratique : singleton avec lock

• Histoire de comparer les performances en multithreading, utilisons un lock

```
std::mutex g_mtx;
...
Singleton* Singleton::getInstance() {
    std::lock_guard<std::mutex> lock(g_mtx);
    if (m_instance == NULL) {
        m_instance = new Singleton;
    }
    return m_instance;
}
```

Cas pratique : double-checked singleton

- Intuitivement on peut supposer que le lock n'est pas gratuit.
- Techniquement un verrou n'est vraiment nécessaire que pour initialiser m instance
- La technique du double-checked est une solution classique à ce problème ...
 - spoiler: marche pas. Tout le détail ici https://www.aristeia.com/Papers/DDJ Jul Aug 2004 revised.pdf

```
std::mutex g_mtx;
...
Singleton* Singleton::getInstance() {
    if (m_instance == NULL) {
        std::lock_guard<std::mutex> lock(g_mtx);
        if (m_instance == NULL) {
                  m_instance = new Singleton;
        }
    }
    return m_instance;
}
```

Code de mesure avec 4 threads

```
auto fut1 = async(launch::async, profileSingleton);
auto fut2 = async(launch::async, profileSingleton);
auto fut3 = async(launch::async, profileSingleton);
auto fut4 = async(launch::async, profileSingleton);
auto total = fut1.get() + fut2.get() + fut3.get() +
fut4.get();
std::cout << total.count() << std::endl;</pre>
```

- Pensez à modifier profileSingleton pour le cas multithread en tenant compte du nombre de thread dans les longueurs de boucle (ici on divisera le for par 4)
- On testera d'autres techniques plus tard sur la même base de code

r/w locks

- Aussi appelés **shared mutex**, les mutex de type reader-writer permettent d'autoriser plusieurs accès à une section critique de manière plus souple qu'un simple mutex.
- En l'occurrence, un shared mutex permet à l'accès à la section critique à tout thread en lecture seule mais continue de bloquer l'accès à la section critique pour une écriture.
- On a donc deux niveaux d'accès :
 - Exclusif : lock/unlock typique d'un mutex
 - Partagé :lock_shared/unlock_shared indiquant une autorisation en C++14
- Si le mutex est déjà vérrouillé dans un niveau d'accès (lecture ou écriture) l'autre niveau d'accès est bloqué -sauf par le même thread-

r/w locks simplifié en C++11

```
std::shared timed mutex m;
void reader(){
    std::shared_lock<std::shared timed mutex> guard(m);
    // read-only
void writer(){
    std::lock guard<std::shared timed mutex> guard(m);
    // update
```

Sémaphores

- la primitive semaphore est ici analogue au fonctionnement d'un sémaphore en signalisation ferroviaire.
 - Seul un nombre défini de train est autorisé à circuler sur une section
- C'est une des primitives de base de l'exclusion mutuelle inventée par Dijkstra. https://fr.wikipedia.org/wiki/D%C3%AEner des philosophes
- Un sémaphore ajoute la notion de compteur qui sert à la fois de limite et d'information quant à la disponibilité des ressources.
- https://en.wikipedia.org/wiki/Semaphore_(programming)
- La particularité est que n'importe quel thread peut acquérir ou restituer (release) une ressource.
- En C++20 on dispose de counting_semaphore, binary_semaphore est cas particulier pour max=1

Sémaphore

- Dans la nomenclature de Dijkstra on a les fonctionnalités suivantes:
- Init(): initialise le compteur (jetons)
- P(): attribue un jeton au processus, décrémente le compteur. Le sémaphore bloque le processus —qui est mis dans la file d'attente du sémaphore- lorsque le compteur atteint 0.
- V() : **restitue** un jeton, débloque un processus bloqué si présent dans la file, et lui attribue un jeton.
- Un sémaphore est différent d'un mutex car un sémaphore est avant tout un mécanisme de signal.
 - Un mutex implique l'acquisition d'une ressource par un mécanisme de vérouillage, tandis qu'un sémaphore entraine une activation, une réponse à une demande d'activation.

Moniteurs (condition variables)

- Un moniteur est une primitive qui permet à la fois l'exclusion mutuelle et l'attente d'une condition (booléenne) sur une variable.
- Généralement, l'usage d'une attente variable conditionnelle implique un dévérouillage temporaire du mutex jusqu'à l'arrivée d'un événement ou notification faisant sortir la variable conditionnellement de l'attente.
- Une condition variable supporte les fonctionnalités suivantes:
- Wait : attend jusqu'à l'arrivée d'une notification (vérouille le mutex)
- Notify once ou broadcast (notify all): envoi une notification à un thread ou plusieurs (all)
 - Attention, si la condition variable n'est pas en état wait, la notification est perdue!
 - Attention, si la condition variable est en état wait, toute notification lève le mutex!
 - On parle alors de *spurious wake-up*. La solution consiste à checker une variable supplémentaire.
- Comme la condition variable prend l'ownership du mutex, en C++11 on utilise généralement std::unique_lock pour implémenter les moniteurs.

Pourquoi ces primitives?

- Techniquement, si on prend le cas d'un mutex ou semaphore binaire, on pourrait imaginer le programmer sous la forme d'une boucle while() testant un booléen.
- C'est ce que l'on appelle faire du busy-wait ou attente active (le thread tourne (spin) sur la condition)
 - c'est-à-dire que l'on va boucler tant que le verrou est pris (booléen à vrai).
- Cela peut être une solution tout à fait acceptable si le délai de la boucle est très courte.
 - Les **spin-lock**, que l'on verra plus tard, sont cependant une meilleure alternative.
- La différence réside dans l'intégration avec l'OS. Les primitives de synchronisation "natives" communiquent avec le CPU et l'OS en utilisant des instructions plus complexes.
 - Ainsi, le scheduler fait mieux son travail en évitant de donner trop de quantum a une tâche bloquée.
- L'attente active force l'exécution du thread sur le CPU sans synchronisation avec l'OS ce qui augmente potentiellement la charge CPU et réduit la marge de manoeuvre du scheduler
 - L'instruction intrinsèque _mm_pause() peut aider à transformer notre busy-wait en spin-lock plus optimal

Volatile: attention danger

- Dans le cas notable du busy-wait et spin-lock, marquer la variable partagée "volatile" est potentiellement important pour garantir la lecture correcte de la valeur.
 - En effet, si la variable est globale, et que le code se contente de lire le contenu, le compilateur peut optimiser le code en évitant de générer la lecture du contenu de la variable.
 - il va directement insérer la valeur, car il suppose que rien ne peut modifier la variable à cet instant, sans supposer qu'un événement externe (hardware, ou un thread) modifie le contenu de la mémoire.
- Dans le lien suivant on trouve un exemple de code qui utilise le mot clé volatile du C++ https://fr.wikipedia.org/wiki/Attente active
 - L'utilisation est ici correcte car volatile permet de désactiver certaines optimisations du compilateur en forçant la relecture de la variable
- Pour une raison difficilement conciliable avec la raison, certains compilateurs comme Visual C++ forcent l'usage d'une primitive de synchronisation pour les variables déclarées volatile.
 - Cela donne une fausse impression que volatile suffit a rendre le code "thread safe" ce qui est source d'heisenbug sur d'autres plateformes
- Utilisez volatile si besoin, mais pour sa raison d'être, pas pour l'effet de bord Microsoft.

Les primitives à l'épreuve

Cas du producteur-consommateur

Producteur-consommateur

• Cas de gestion des ressources d'une file ou queue (FIFO)

- Les producteurs et consommateurs ne doivent pas traiter le même élément en même temps
- Le producteur ne peut stocker si la file est pleine
- Le consommateur ne peut rien faire si la file est vide

Producteur-consommateur

Producteur

Consommateur

Si place disponible

Produire

Si file non vide

Consommer

- L'implémentation naïve est assez simple mais pas idéale du fait de l'attente active
- Dans les deux fonctions il n'y a ni synchronisation ni attente, les deux thread s'exécute en continue.

Producteur-consommateur: mutex

Producteur

Consommateur

lock

Si place disponible Si file non vide

Produire Consommer

unlock

- Avec un mutex, seul un des deux threads peut accéder à la file
- Cependant la contention permet de réduire la charge CPU en évitant l'attente active.

Producteur-consommateur: moniteur

Producteur

Consommateur

Lock
Si file pleine
Attendre condition_pleine
Attendre disponible à partir de là
Produire
Notifier condition_vide

lock
Si file vide
Attendre condition_vide

Attendre condition_vide

Attendre condition_vide

Attendre condition_vide

Attendre condition_vide

Attendre condition_vide

Notifier condition_pleine

- Avec un mutex, seul un des deux threads peut accéder à la file
- Cependant la contention permet de réduire la charge CPU en évitant l'attente active.
- Attention ici il manque des vérifications afin d'éviter les réveils inopinés (spurious wake-up)