

Sistemas Operacionais

Introdução à Programação Concorrente

Aula 09

Números primos... (1ª tentativa)

- Problema:
 - Fazer um programa para determinar os números primos existentes entre 1 e 10^{10} . Supor um processador com 8 cores e solução baseada em threads (cada *thread* executa a função *primos*)

```
int counter = 0; //Global compartilhada entre threads

int incCounter(void) {
    return counter++;
}

void primos (void) {
    int i=0;
    int limit = power(10,10);
    while (i < limit) {
        i = incCounter();
        if (isPrime(i))
            print(i);
    }
}
```

Problemas?

Valores inconsistentes para *counter*...

Thread A

supondo *counter*=10

Thread B

```
MOV R,COUNTER (R=10)
```

```
INC R (R=11)
MOV COUNTER,R (R=11)
```

```
MOV R,COUNTER (R=10)
INC R (R=11)
MOV COUNTER,R (R=11)
(cálculo do primo)
MOV R,COUNTER (R=11)
INC R (R=12)
MOV COUNTER,R (R=12)
(cálculo do primo)
MOV R,COUNTER (R=12)
INC R (R=13)
MOV COUNTER,R (R=13)
```

Incrementar *counter* exige duas operações em um objeto compartilhado: ler e escrever!

Introdução

- Existe concorrência sempre que houver mais de uma unidade de execução (*processo* ou *thread*) no sistema
 - Concorrem (disputam) pelo recurso CPU (pelo menos)
- Execução concorrente pode ser de forma:
 - Independente
 - Colaborativa: duas ou mais unidades de execução interagem para realizar uma tarefa → necessitam comunicar ou sincronizar com seus pares
 - Uma unidade de execução é capaz de afetar ou ser afetada por outra
- Programação concorrente assíncrona
 - Atividades podem ser interrompidas sem aviso prévio e de forma não determinística

Condição de corrida (*race condition*)

- Situação onde o resultado da computação feita por processos* cooperantes é dependente da ordem em que esses são executados
 - Ordem é afetada, entre outros fatores, pelo escalonamento
 - Programas concorrentes devem ser imunes a ordem de execução
- Ocorre quando processos compartilham recursos em escrita ou escrita/leitura. Exemplos:
 - Relação produtor-consumidor (acesso a buffer)
 - A variável *counter* (programa dos primos)
 - Etc
- Necessário coordenar a execução dos processos

*válido para threads também!

5

Sincronização de processos

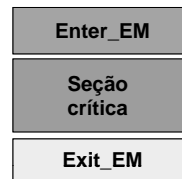
- Exclusão mútua
 - Composição de ações de forma a evitar entrelaçamentos indesejáveis que levem a resultados inconsistentes
 - Conceito de seção crítica
 - Conjunto de ações de um processo* que não podem ser intercaladas com as ações (sobre o mesmo conjunto) de outro processo
- Condicional
 - "atrasar" a execução de um processo* até que uma condição seja satisfeita

*ou threads!

6

O problema da seção crítica....

- Seção crítica
 - Porção de código que não pode ser executado por dois ou mais processos simultaneamente sob pena de inconsistência de dados
 - Acesso (em modificação) a recursos compartilhados
- Necessário garantir acesso exclusivo de um processo à seção crítica
 - Se um processo está executando instruções da seção crítica, outro processo é impedido de entrar até que a primeira saia
 - É o que se denomina de exclusão mútua
 - Resulta em uma serialização no acesso
 - Necessário prever primitivas para exclusão mútua
 - *enter_EM*
 - *exit_EM*



7

Números primos... (2ª tentativa)

- Versão 2: Proteger *counter* dos acessos concorrentes

```
int counter = 0; //Global compartilhada entre threads

int incCounter(void) {
    <entrada na exclusão mútua>
    counter++;
    <saída da exclusão mútua>
    return counter;
}

void primos (void) {
    int i;
    int limit = power(10,10);
    while (i < limit) {
        i = incCounter();
        if (isPrime(i))
            print(i);
    }
}
```

8

Propriedades para primitivas de exclusão mútua

(1) Exclusão mútua

- Garantir que apenas um processo esteja executando dentro da seção crítica.

(2) Progressão

- Um processo fora da seção crítica não pode impedir outro processo de entrar

(3) Espera limitada

- Um processo não deve ser indefinidamente impedido de entrar na seção crítica

(4) Não deve fazer suposições sobre a velocidade relativa da execução dos processos, nem de número de processadores

Processo ou *thread*

Como implementar primitivas de exclusão mútua?

- Sem suporte de hardware, i.é, em software puro
 - Algoritmo de Dekker
 - Algoritmo de Peterson
 - Algoritmo de Lamport
- Com suporte de hardware
 - Baseado em habilitação/desabilitação de interrupções
 - Instruções atômicas (*test-and-set* e *swap*)
- Procedural
 - Baseado em suporte por compiladores

Problemas com soluções em software

- Software puro: algoritmos de Dekker, Peterson e Lamport
 - Vantagem: independente de hardware e sistema operacional
 - Problemas:
 - Complexidade
 - Problema de desempenho
 - Espera ativa (busy wait)
 - Falta de clareza o que é lógica de controle de acesso a seção crítica e o que é da lógica do programa



Solução

Contar com o auxílio de mecanismos de hardware (projeto do processador)

Mecanismos de hardware

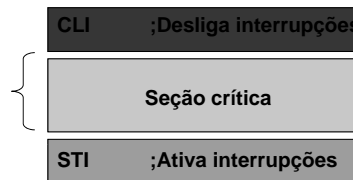
- Habilitação e desabilitação de Interrupções
- Instruções específicas a serem usadas como base para se implementar primitivas de exclusão mútua:
 - Test and set
 - Compare and Store
 - Swap



Unidades de execução: *thread* ou processos
(discurso válido para ambos!)

Desabilitação de interrupções

- Só há chaveamento de unidades de execução com a ocorrência de interrupções de tempo ou de eventos externos (E/S, traps, etc)
- Problemas:
 - Poder demais para um usuário !!
 - Não funciona em máquinas multiprocessadoras (SMP) pois apenas a CPU que realiza a instrução é afetada
 - Violação da regra “não fazer suposições sobre processadores...”

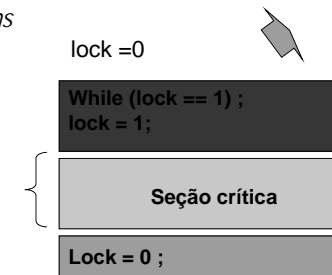


13

Variável do tipo *lock*

- Criação de uma variável especial, compartilhada, que armazena dois estados:
 - Zero: livre
 - 1: ocupado
- Desvantagem:
 - *Race conditions*

Solução:
Fazer com que o **while** e a **atribuição** sejam feitas de forma indivisível



Sistemas Operacionais I

14

Instruções especiais

- Processadores são projetados considerando uso em ambientes de programação concorrente
- Instruções *assembly* para leitura e escrita em posições de memória de forma atômica (indivisível).
 - SWAP: swap (a, b)
 - Executa a permutação de valores
 - *Compare and Store*: cas r1, mem
 - Copia o valor de uma posição de memória para um registrador interno e escreve nela o valor 1
 - *Test and Set Lock*: tst r1, mem
 - Lê o valor de uma posição de memória e coloca nela um valor não zero

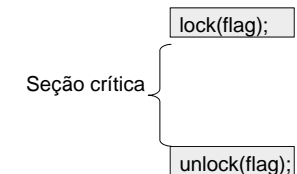
15

Uso de TLS para implementar variáveis *lock*

- Resolve o problema de condição de corrida por hardware
 - Duas primitivas (*lock* e *unlock*) e uma variável para indicar uso da seção crítica
 - Zero significa que a região está livre e diferente de zero ocupada
- Construção denominada de *mutex*

```
entrada_secao (lock):  tst register,flag
                      cmp register,0
                      jnz entrada_secao
                      ret

saida_secao (unlock):  mov flag,0
                      ret
```



- Desvantagens:
 - Inversão de prioridades
 - Espera ativa (*busy waiting*)

Sistemas Operacionais

16

Problema e solução para a espera ativa

- Espera ativa ou *busy wait* (*spin lock*)
 - Sem sentido, pois para alguém liberar o recurso deve executar, mas para executar tem que usar a CPU
 - Argumento válido para monoprocessadores (*monocore*)
- Solução é bloquear o processo (*thread*)
 - Baseado em duas novas primitivas mais elaboradas
 - *sleep*: Bloqueia um processo a espera de uma sinalização
 - *wakeup*: Sinaliza um processo

17

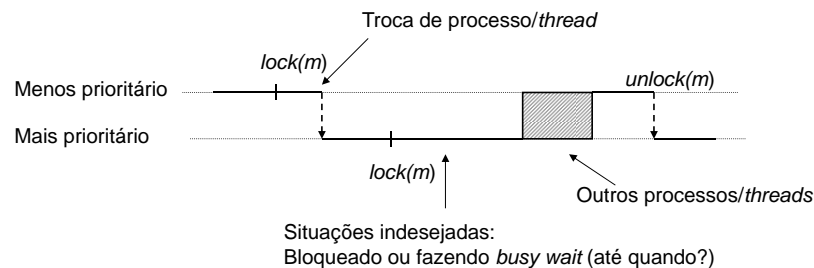
Mas, espera ativa nem sempre é um problema...

- Em multiprocessadores (multicore) o *busy wait* pode ser interessante
 - Há outro "processador" para liberar o recurso
 - O custo de chaveamento pode não compensar (relação com o tamanho da seção crítica)
- Porém viola a regra sobre "fazer suposições sobre processadores"
- Possibilidade: primitiva *trylock*
 - Faz *busy wait* por um período de tempo, se durante esse período o *mutex* não tiver sido liberado bloqueia (*sleep*)
 - O programador escolhe entre *trylock* e *lock*
 - Problema é dimensionar o período de tempo
 - Compromisso entre o tamanho da seção crítica, tempo de chaveamento de contexto e tempo estimado de espera

18

Problema: Inversão de prioridades

- Uma *thread* de mais baixa prioridade impedir a progressão de uma *thread* de mais alta prioridade



19

Soluções para inversão de prioridade

- Teto para prioridade (priority ceiling)
 - Aumento da prioridade de uma thread para um valor pré-determinado sempre que ela adquirir um mutex (lock)
 - Teto deve ser maior que a prioridade da maior thread
 - Na liberação (unlock) a thread retorna a sua prioridade original
- Herança (priority inheritance)
 - A prioridade da thread que detém o mutex é elevada ao nível da thread mais prioritária que solicita o recurso
 - Elevação da prioridade só ocorre se houver risco de conflito
 - Na liberação (unlock) a thread retorna a sua prioridade original

20

O caso Missão *Mars pathfinder*: robô *sojourner*

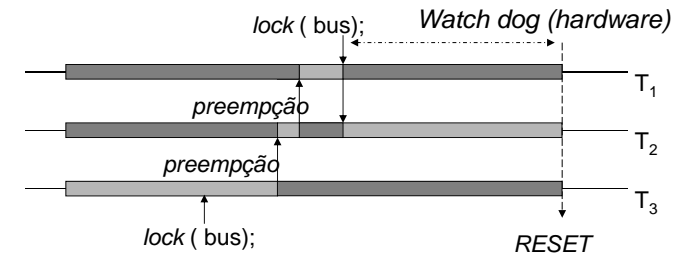
O problema:

A sonda, depois de algum tempo da missão iniciou, de forma não determinística, a fazer *resets* e se auto-inicializar. A cada *reset*, os dados coletados e não transmitidos eram perdidos.



O problema do robô *sojourner*

- Thread 1: controle do barramento (alta prioridade)
 - Transferência de dados de controle em um barramento de informações
- Thread 2: transmissão de dados (média prioridade)
- Thread 3: coleta de dados meteorológicos (baixa prioridade)
 - Coleta dados meteorológicos e os publica no barramento de informações



Semáforos

- Proposto por Dijkstra (1965)
- Usar uma variável inteira para contabilizar o número de *wakeups* para uso futuro
- Semáforo é um tipo abstrato de dados:
 - Um valor inteiro
 - Fila de processo
- Duas primitivas:
 - P (*Proberen*, testar) → similar ao *sleep*
 - V (*Verhogen*, incrementar) → similar ao *wakeup*

Primitiva P(s) e V(s)

- Primitiva P: decrementa o valor inteiro e testa se menor que zero
 - Sim: processo é posto para dormir (*sleep*) sem continuar a operação P
 - Não: segue adiante
- Primitiva V: incrementa o valor inteiro e verifica se tem processos esperando nesse semáforo
 - Sim: um é escolhido para continuar a operação P que iniciou previamente
 - Não: segue adiante

```
P(s): s.valor = s.valor - 1;  
se s.valor < 0 {  
    Bloqueia processo (sleep);  
    Insere processo em s.fila;  
}
```

```
V(s): s.valor = s.valor + 1  
se s.valor <= 0 {  
    Retira processo de s.fila;  
    Acorda processo (wakeup);  
}
```

IMPORTANTE: atentar para as seções críticas na implementação de P e V

Tipos e empregos de semáforos

- Dependendo dos valores assumidos por *s.valor*
 - Semáforos binários: *s.valor* = 1
 - Semáforos contadores: *s.valor* = *n*
- Emprego:
 - Exclusão mútua: semáforos binários
 - Controle de recursos: semáforos contadores
 - Sincronização entre processos
 - Garantir que um processo pode prosseguir após uma condição se tornar verdadeira

Monitores

- Problema com primitivas do tipo semáforo e *mutexes* é *deadlock*
 - Má utilização das primitivas levando a um intertravamento do processos
- Monitor surge como solução
 - Conjunto de variáveis, funções e estruturas de dados agrupadas em um único módulo funcional (filosofia de OO → não se acessa variáveis diretamente)
 - Garante que apenas um processo está dentro do monitor em um determinado instante de tempo
 - Solução integrada a um compilador

```
monitor example
integer i;
condition c;

procedure producer(x);
....
end

procedure consumer(x)
....
end
end monitor;
```

Variável de condição

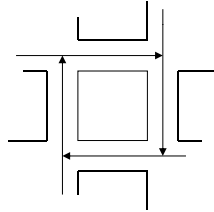
- Forma de bloquear um processo dentro do monitor
- Duas operações:
 - *wait*: bloqueia um processo dentro do monitor e permite a entrada de outro
 - *signal*: forma de acordar o processo que estava bloqueado no *wait*
 - Importante: apenas um deles pode prosseguir no monitor!!
- Variáveis de condição não são contadores, ou seja, não acumulam a informação de quantos sinais foram enviados (perda!!)
 - Similar as operações *wakeup* e *sleep* exceto pelo fato que o monitor garante por construção que não ocorrerá a condição de corrida

Comparação entre as primitivas

- *Mutexes* (*lock* e *unlock*) são necessariamente feitos por um mesmo processo
 - Acesso a seção crítica
- Primitivas *P* e *V* podem ser realizadas por processos diferentes
 - Gerência de recursos
 - Sincronização
 - Controle de acesso a seção crítica (semáforo binário)
- Monitores
 - Construção em nível de linguagem e dependente de compilação

Deadlock (uma palavrinha final...)

- Situação na qual um, ou mais processos, fica impedido de prosseguir sua execução devido ao fato de cada um estar aguardando acesso a recursos já alocados por outro processo



DEADLOCK é assunto de Sistemas Operacionais II !!!

Condições para ocorrência de *deadlocks*

- Quatro condições necessárias para que *deadlock* ocorra
 - Exclusão mútua:
 - Um recurso só pode estar alocado a um processo em um dado instante
 - Segura/espera:
 - Processos não liberam recursos previamente alocados enquanto esperam pela alocação de um novo recurso
 - Recurso não-preemptível:
 - Um recurso não pode ser "arrancado a força" de um processo
 - Espera circular:
 - Existência de um ciclo de 2 ou mais processos, onde cada processo no ciclo possui um recurso solicitado pelo próximo processo no ciclo.

Estratégias para tratamento de *deadlocks*

- Ignorar
- Detecção e recuperação
 - Monitoração dos recursos liberados e alocados
 - Eliminação de processos
- Impedir ocorrência cuidando na alocação de recursos
 - Algoritmo do banqueiro
- Prevenção (por construção)
 - Evitar a ocorrência de pelo menos uma das quatro condições necessárias

Leituras complementares

- A. Tanenbaum. *Sistemas Operacionais Modernos* (3ª edição), Pearson Brasil, 2010.
 - Capítulo 2: seções 2.3.1 a 2.3.7
- A. Silberchatz, P. Galvin; *Sistemas Operacionais*. (7ª edição). Campus, 2008.
 - Capítulo 6 (seções 6.1, 6.2, 6.4, 6.5 e 6.7)
- R. Oliveira, A. Carissimi, S. Toscani; *Sistemas Operacionais*. Editora Bookman 4ª edição, 2010
 - Capítulo 3 (seções 3.1 a 3.7 e 3.10)