Operating Systems Threads Synchronization

Me

March 15, 2016

План

- Конкурентное исполнение. Состояние Гонки.
- 2 Взаимное исключение. Алгоритм Петерсона.
- Честное взаимное исключение. Алгоритм пекарни.
- Out-of-order execution. Когерентность кешей и модели памяти.
- Атомарность (CAS и LL/SC). Test-And-Set Lock. Queued Locks.
- Атомарный снимок (seqlock).

Конкурентное исполнение



Figure: Concurrent Execution

Конкурентное исполнение - исполняющиеся участки кода накладываются друг на друга произвольным образом

- вы не должны делать никаких предположений о порядке наложения;
- произвольный порядок ведет к произвольному доступу к общим ресурсам;

Конкурентное исполнение источники конкурентности

- много агентов исполняющих код:
 - Hyper Threading, SMP, NUMA (shared memory);
 - cluster nodes (shared storage);

Конкурентное исполнение источники конкурентности

- много агентов исполняющих код:
 - Hyper Threading, SMP, NUMA (shared memory);
 - cluster nodes (shared storage);
- прерывания прерывают один код и запускают исполнение другого;

Конкурентное исполнение источники конкурентности

- много агентов исполняющих код:
 - Hyper Threading, SMP, NUMA (shared memory);
 - cluster nodes (shared storage);
- прерывания прерывают один код и запускают исполнение другого;
- сигналы userspace аналог прерываний.

Конкурентное исполнение Состояние гонки

```
int cnt;

void foo(void)

{
    ++cnt;
}
```

```
extern int cnt;

void bar(void)

{
+ +cnt;
}
```

Конкурентное исполнение

```
1 .extern cnt
2
3 bar:
4 mov cnt, %rax
5 inc %rax
6 mov %rax, cnt
7 ret
```

Взаимное исключение

Взаимное исключение (Mutual Exclusion) - позволяет оградить критическую секцию, чтобы предотвратить конкуренции

- lock и unlock ограничивают критическую секции в начале и конце соответственно;
- только один поток исполнения может находиться в критической секции
 - lock не вернет управление, до тех пор, пока поток в критической секции не сделает unlock;
- если в критической секции не находится поток, то из нескольких конкурирующих lock-ов, как минимум один будет успешным;

Взаимное исключение

Мы можем считать, что

- поток выйдет из критической секции за конечное время
 - поток не зависнет и не упадет внутри критической секции;

Взаимное исключение

Мы можем считать, что

- поток выйдет из критической секции за конечное время
 - поток не зависнет и не упадет внутри критической секции;

Мы не можем делать предположений о

- скорости работы потока
 - время нахождения в критической секции конечно, но ограничение сверху нам не известно;
- взаимной скорости работы потоков
 - мы не можем считать, что один поток быстрее/медленнее другого или что их скорости равны

Реализация взаимного исключения Глобальный флаг

```
1   extern int claim1;
2   int claim0;
3
4   void lock0()
5   {
      claim0 = true;
7      while (claim1);
8   }
9
10  void unlock0(void)
11   {
12      claim0 = false;
13   }
```

Реализация взаимного исключения глобальный флаг

Следующее расписание приводит к deadlock-y:

- 1 Thread 0, line 6;
- 2 Thread 1, line 6;
- Thread 0, line 7 (Thread 0 завис на этой строке);
- Thread 1, line 7 (Thread 1 завис на этой строке);

Реализация взаимного исключения

Глобальный порядок

```
int turn;

void lock0(void)

{
   while (turn != 0);
}

void unlock0(void)

turn = 1;
}

int turn;

turn = 1;
}
```

```
1  extern int turn;
2  
3  void lock1(void)
4  {
5   while (turn != 1);
6  }
7  
8  void unlock0(void)
9  {
10  turn = 0;
11 }
```

Реализация взаимного исключения Глобальный порядок

Расписание приводящее к проблемам:

- Thread 1, line 5 (Thread 1 завис на этой строке);
- Thread 0 умер (решил не заходить в критическую секцию);

Реализация взаимного исключения Глобальный порядок

Расписание приводящее к проблемам:

- Thread 1, line 5 (Thread 1 завис на этой строке);
- Thread 0 умер (решил не заходить в критическую секцию);

Да, оно довольно короткое...

Реализация взаимного исключения Соберем все в кучу

```
extern int claim1;
    int claim0;
    int turn:
 4
5
    void lock0 (void)
6
7
       claim0 = true;
       turn = 1;
9
10
       while (claim1 && turn = 1);
11
12
13
    void unlock0 (void)
14
15
       claim0 = false;
16
```

```
extern int claim0;
    extern int turn;
 3
    int claim1:
4
5
6
7
8
    void lock1(void)
      claim1 = true;
      turn = 0;
10
       while (claim 0 && turn = 0);
11
12
13
    void unlock1(void)
14
15
       claim1 = false;
16
```

Доказательство взаимного исключения:

- пусть сразу два потока находятся в критической секции:
 - turn принимает одно из двух значений: 0 или 1; для определенности пусть это будет 0, т. е. последним в turn записывал поток 1;
 - claim0 и claim1 оба равны true;
- к моменту проверки условия цикла потоком 1 имеем:
 - turn равен 0;
 - claim0 равен true;
 - но в этом случае поток 1 должен зависнуть в цикле до изменения turn или claim0 - противоречие;



Доказательство наличия прогресса: пусть поток 0 пытается войти в свободную критическую секцию:

- поток 0 в 10 строке видит claim1 == true:
 - поток 0 видит turn == 0, поток 0 входит в критическую секцию;
 - поток 0 видит turn ==1, возможны два случая:
 - поток 1 выполнил строку 8, поток 0 перезаписал turn
 поток 1 входит в критическую секцию;
 - поток 1 собирается выполнить строку 8 поток 0 войдет в критическую секцию, после того как поток 1 выполнит строку 8;

Доказательство наличия прогресса: пусть поток 0 пытается войти в свободную критическую секцию:

- поток 0 в 10 строке видит claim1 == true:
 - поток 0 видит turn == 0, поток 0 входит в критическую секцию;
 - поток 0 видит turn == 1, возможны два случая:
 - поток 1 выполнил строку 8, поток 0 перезаписал turn
 поток 1 входит в критическую секцию;
 - поток 1 собирается выполнить строку 8 поток 0 войдет в критическую секцию, после того как поток 1 выполнит строку 8;
- поток 0 видит claim1 == false поток 0 входит в критическую секцию;



Реализация взаимного исключения Алгоритм Петтерсона для N потоков

7

8

9 10

11

12

13 14

22 23

24

```
int flag[N];
int turn [N-1];
void lock(int i)
  for (int count = 0; count < N - 1; ++count) {
    flag[i] = count + 1;
    turn[count] = i;
    int found = true:
    while (turn[count] == i && found) {
      found = false;
      for (int k = 0; !found && k != N; ++k) {
        if (k = i) continue;
        found = flag[k] > count;
void unlock(int i)
  flag[i] = 0;
```

Рассмотрим пример на 3 потоках. Начальное состояние:

- $flag[3] = \{0, 0, 0\};$
- $turn[2] = \{0, 0\};$

Поток 0 пытается войти в критическую секцию (count = 0):

- $flag[3] = \{1, 0, 0\};$
- $turn[2] = \{0, 0\};$

Поток 1 пытается войти в критическую секцию (count = 0):

- $flag[3] = \{1, 1, 0\};$
- $turn[2] = \{1, 0\};$

Поток 2 пытается войти в критическую секцию (count = 0):

- $flag[3] = \{1, 1, 1\};$
- $turn[2] = \{2, 0\};$

Поток 1 пытается войти в критическую секцию (count = 1):

- $flag[3] = \{1, 2, 1\};$
- $turn[2] = \{2, 1\};$

Поток 1 вошел в критическую секцию... И вышел из критической секции:

- $flag[3] = \{1, 0, 1\};$
- $turn[2] = \{2, 1\};$

Поток 1 пытается войти в критическую секцию (count = 0):

- $flag[3] = \{1, 1, 1\};$
- $turn[2] = \{1, 1\};$

Поток 2 пытается войти в критическую секцию (count = 1):

- $flag[3] = \{1, 1, 2\};$
- $turn[2] = \{1, 2\};$

Поток 2 вошел в критическую секцию... И вышел из критической секции:

- $flag[3] = \{1, 1, 0\};$
- $turn[2] = \{1, 2\};$

Поток 2 пытается войти в критическую секцию (count = 0):

- $flag[3] = \{1, 1, 1\};$
- $turn[2] = \{2, 2\};$

Поток 1 пытается войти в критическую секцию (count = 1):

- $flag[3] = \{1, 2, 1\};$
- $turn[2] = \{2, 1\};$

Мы уже были в этом состоянии! А поток 0 так и не получил управление!

Как определить честность? Разделим lock на две части:

- вход (D) всегда завершается за известное конечное количество шагов;
- ожидание (W) может потребовать неограниченное количество шагов;

Как определить честность? Разделим lock на две части:

- вход (D) всегда завершается за известное конечное количество шагов;
- ожидание (W) может потребовать неограниченное количество шагов;

Свойство r-ограниченного ожидания для двух потоков (0 и 1):

- ullet если D_0^k (k-ый вход потока 0) предшествует D_1^j (j-ому входу потока 1);
- тогда k-ая критическая секция потока 0, предшествует j+r-ой критической секции потока 1;



Как определить честность? Разделим lock на две части:

- вход (D) всегда завершается за известное конечное количество шагов;
- ожидание (W) может потребовать неограниченное количество шагов;

Свойство r-ограниченного ожидания для двух потоков (0 и 1):

- ullet если D_0^k (k-ый вход потока 0) предшествует D_1^j (j-ому входу потока 1);
- тогда k-ая критическая секция потока 0, предшествует j+r-ой критической секции потока 1;

Алгоритм Петтерсона не обладает свойством r-ограниченного ожидания ни для какого r.



Реализация взаимного исключения Алгоритм Пекарни (Л. Лэмпорт)

Каждый поток при попытке входа выбирает себе число:

- число определяет место в очереди;
- новое число выбирается так, чтобы оно было больше всех чисел в очереди;

Реализация взаимного исключения Алгоритм Пекарни (Л. Лэмпорт)

Каждый поток при попытке входа выбирает себе число:

- число определяет место в очереди;
- новое число выбирается так, чтобы оно было больше всех чисел в очереди;

Как выбирать это число?

- посмотреть на числа всех потоков и прибавить 1 к наибольшему;
- что если два потока выбирают число одновременно?

Реализация взаимного исключения Алгоритм Пекарни (Л. Лэмпорт)

Каждый поток при попытке входа выбирает себе число:

- число определяет место в очереди;
- новое число выбирается так, чтобы оно было больше всех чисел в очереди;

Как выбирать это число?

- посмотреть на числа всех потоков и прибавить 1 к наибольшему;
- что если два потока выбирают число одновременно?

Как использовать выбранное число?

 если число наименьшее среди всех потоков выбравших число, то входим в критическую секцию;



Реализация взаимного исключения Алгоритм Пекарни (Л. Лэмпорт)

```
int flag[N];
    int number[N];
 3
 4
    int max(void)
5
6
       int rc = 0:
7
       for (int i = 0; i != N; ++i) {
         const int n = number[i];
10
11
         if (n > rc)
12
           rc = n;
13
14
15
       return rc;
16
17
18
    int less(int id0, int n0,
19
               int id1, int n1)
20
21
       if (n0 < n1)
22
         return true;
23
       if (n0 = n1 \&\& id0 < id1)
24
         return true:
25
       return false;
26
```

```
void lock(int i)
2
3
       flag[i] = true;
      number[i] = max() + 1;
       flag[i] = false;
       for (int j = 0; j != N; ++j) {
         if (i == i)
           continue;
10
11
         while (flag[i]);
         while (number[j] &&
12
13
                less(j, number[j],
14
                      i, number[i]));
15
16
17
18
    void unlock(int i)
19
20
      number[i] = 0:
21
```

Реализация взаимного исключения Честность алгоритм Пекарни

- вход алгоритма пекарни (D) состоит из:
 - выбора нового числа для потока;
- если D_0^k предшествует D_1^j , то число выбранное потоком 0 на входе k, будет меньше числа, выбранного потоком 1 на входе j;

Реализация взаимного исключения Честность алгоритм Пекарни

- вход алгоритма пекарни (D) состоит из:
 - выбора нового числа для потока;
- если D_0^k предшествует D_1^j , то число выбранное потоком 0 на входе k, будет меньше числа, выбранного потоком 1 на входе j;
- т. е. поток 0 войдет в k-ую критическую секцию раньше, чем поток 1 войдет в j-ую 0-ограниченное ожидание.

Out-of-order execution

К сожалению, описанные подходы, как есть, не будут работать...

Out-of-order execution

К сожалению, описанные подходы, как есть, не будут работать...

- компилятору разрешено переставлять инструкции:
 - компилятор может делать с кодом все, что угодно, пока наблюдаемое поведение остается неизменным;
 - кеширование, удаление "мертвого" кода, спекулятивные записи и чтения и многое другое

Out-of-order execution

К сожалению, описанные подходы, как есть, не будут работать...

- компилятору разрешено переставлять инструкции:
 - компилятор может делать с кодом все, что угодно, пока наблюдаемое поведение остается неизменным;
 - кеширование, удаление "мертвого" кода, спекулятивные записи и чтения и многое другое
- процессоры могут использовать оптимизации изменяющие порядок работы с памятью:
 - store buffer сохранение данных во временный буфер вместо кеша;
 - invalidate queue отложенный сброс линии кеша;



Оптимизации компилятора

Компилятор подбирает оптимальный набор инструкций реализующий заданное наблюдаемое поведение (осторожно С и С++):

- обращения к volatile данным (чтение и запись);
- операции ввода/вывода (printf, scanf и тд).

Оптимизации компилятора

Компилятор подбирает оптимальный набор инструкций реализующий заданное наблюдаемое поведение (осторожно С и С++):

- обращения к volatile данным (чтение и запись);
- операции ввода/вывода (printf, scanf и тд).

Если компилятору не сообщить, то он не знает:

- что переменная может модифицироваться в другом потоке;
- что переменную может читать другой поток;
- что порядок обращений к переменным важен;

Барьеры компилятора

- Чтобы сообщить компилятору о "побочных" эффектах работы с памятью нужно сделать эту память частью наблюдаемого поведения использовать ключевое слово volatile;
 - компилятору запрещено переставлять обращения к volatile данным, если они разделены точкой следования;
 - компилятор может переставлять доступ к volatile данным с доступом к не volatile данным;

Барьеры компиялтора

```
struct some struct {
      int a, b, c;
3
    };
4
    struct some struct * volatile

→ public;

6
7
    void foo (void)
8
       struct some struct *ptr =

→ alloc some struct();
10
11
      ptr->a = 1:
12
      ptr->b = 2:
13
      ptr->c = 3;
14
      // need something to prevent
      // reordering
15
       public = ptr;
16
17
```

```
void bar(void)
{
    while (!public);
    // and here too
    assert(public->a == 1);
    assert(public->b == 2);
    assert(public->c == 3);
}
```

Барьеры компилятора

Итого: volatile мало чем помогает, что делать? Смотреть в документацию компилятора! Например, gcc предлагает следующее решение:

```
#define barrier() asm volatile ("" : : "memory")
```

Барьеры компилятора

```
struct some struct {
      int a, b, c;
3
    };
4
    #define barrier() asm volatile
        struct some struct *public;
6
7
8
    void foo (void)
10
      struct some struct *ptr =

→ alloc some struct();
11
12
      ptr->a = 1;
13
      ptr->b = 2;
14
      ptr->c = 3;
      barrier();
15
      public = ptr:
16
17
```

```
void bar(void)

while (!public);

barrier();

assert(public->a = 1);

assert(public->b = 2);

assert(public->c = 3);

}
```

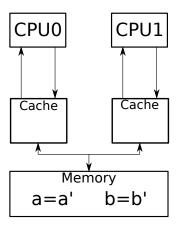


Figure: Cache Incoherency

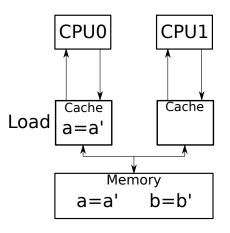


Figure : Cache Incoherency

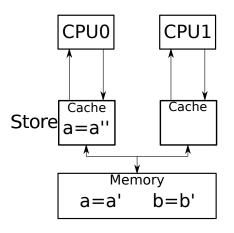


Figure: Cache Incoherency

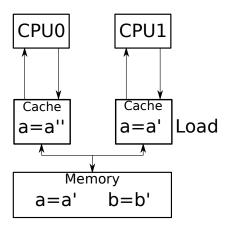


Figure : Cache Incoherency

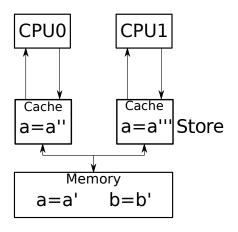


Figure : Cache Incoherency

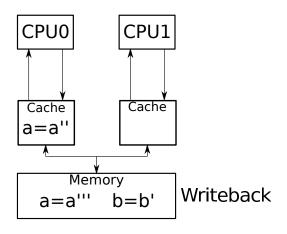


Figure: Cache Incoherency

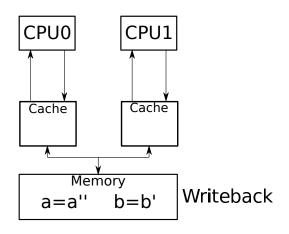


Figure: Cache Incoherency

Кеши должны находиться в согласованном состоянии (быть когерентными):

- процессоры могут обмениваться сообщениями:
 - можем считать, что сообщения передаются надежно;
 - не можем полагаться на порядок доставки и обработки сообщений;
- процессоры используют специальный протокол обеспечения когерентности:
 - наверно, самый широко известный протокол MESI (есть сомнения, что он используется без модификаций);

MESI

MESI (Modified, Exclusive, Shared, Invalid) предполагает, что каждая линия кеша находится в одном из четырех состояний:

- Modified кеш линия находится только в кеше данного процессора и она была записана (может отличаться от версии в памяти);
- Exclusive кеш линия находится только в кеше данного процессора и она совпадает с копией в памяти;
- Shared кеш линия находится в кеше данного процессора и возможно в кешах других процессоров, содержимое совпадает с памятью;
- Invalid кеш линия не используется;



MESI

Перед тем как модифицировать данные процессор должен получить данные в эксклюзивное пользование:

- если несколько процессоров держат в кеше данные (Shared), то мы просим их сбросить данные;
- если другой процессор держит данные в кеше (Modified или Exclusive), то мы просим его передать нам данные
 - контроллер памяти может увидеть передачу и обновить данные в памяти;
 - или процессор может явно сбросить данные в память;
- если никто не держит данные в кеше, то мы получаем их от контроллера памяти;



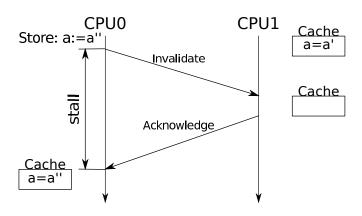


Figure: Cache Store Stall

"Первая" запись данных приводит к ненужным остановкам конвейера:

- другие процессоры должны сбросить данные из кеша;
- процессор должен дождаться от них подтверждения;

"Первая" запись данных приводит к ненужным остановкам конвейера:

- другие процессоры должны сбросить данные из кеша;
- процессор должен дождаться от них подтверждения;
- но нам даже не нужно знать старое значение, если мы все равно его перезаписываем!

"Первая" запись данных приводит к ненужным остановкам конвейера:

- другие процессоры должны сбросить данные из кеша;
- процессор должен дождаться от них подтверждения;
- но нам даже не нужно знать старое значение, если мы все равно его перезаписываем!
- заведем маленький кеш без поддержки когерентности (Store Buffer):
 - первоначально запишем данные в него;
 - когда придет подтверждение сбросим данные в кеш;

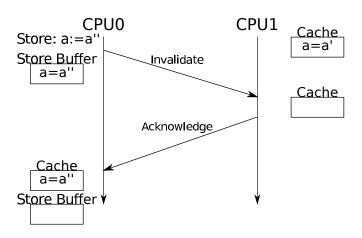


Figure: Store Buffer

```
1  void foo(void)
2  {
3    a = 1;
4    barrier();
5    b = 1;
6  }
7  
8  void bar(void)
9  {
   while (b == 0)
      continue;
12    barrier();
13    assert(a == 1);
14  }
```

- а равна 0 и находится в кеше CPU1;
- b равна 0 и находится в кеше CPU0;
- CPU0 исполняет foo и CPU1 исполняет bar;

- CPU0 исполняет строку 3;
- переменная *a* не в кеше CPU0
 посылаем Invalidate;
- сохраняем новое значение для а в Store Buffer;

```
1  void foo(void)
2  {
3     a = 1;
4     barrier();
5     b = 1;
6     }
7     8  void bar(void)
9     {
10         while (b == 0)
11         continue;
12         barrier();
13         assert(a == 1);
14  }
```

- CPU1 исполняет строку 10;
- переменная *b* не в кеше CPU1
 - запрашиваем ее для чтения;

- CPU0 исполняет строку 5;
- переменная b лежит в кеше СРU0 - можно ее прям там и обновить (кеш линия Modified или Exclusive);

```
void foo(void)

a = 1;
barrier();
b = 1;

void bar(void)

while (b = 0)
continue;
barrier();
assert(a = 1);

}
```

- СРU0 получает запрос на чтение b от СРU1;
- CPU0 отправляет последнее значение b = 1;
- СРИ0 помечает кеш линию с переменной b как Shared;

```
void foo(void)

a = 1;
barrier();
b = 1;

void bar(void)

while (b == 0)

continue;
barrier();
assert(a == 1);

}
```

- CPU1 получает ответ от CPU0 со значением *b*:
- CPU1 помещает значение b в кеш (кеш линия Shared);
- СРU1 может закончить выполнение строки 10 условие ложно;

```
1 void foo(void)
2 {
3 a = 1;
4 barrier();
5 b = 1;
7
8 void bar(void)
9 {
while (b == 0)
11 continue;
12 barrier();
13 | assert(a == 1);
14 }
```

- CPU1 исполняет строку 12;
- CPU1 держит в кеше старое значение a = 0;

```
void foo(void)

a = 1;
barrier();
b = 1;

void bar(void)

while (b = 0)
continue;
barrier();
assert(a = 1);

}
```

- CPU1 получает Invalidate но уже поздно;
- CPU1 сбрасывает линию и посылает Acknowledge CPU0;

Store Barrier

- Процессор ничего не знает о зависимостях между переменными
 - он ничего не знал, о том, что сохранение a должно предшествовать сохранению b;
- чтобы указать процессору на зависимость используется специальная инструкция-барьер
 - в x86 есть инструкция sfence, которая гарантирует, что все записи начатые перед барьером "завершаться";
 - другими словами sfence ждет, пока Store Buffer опустеет;
 - sfence сериализует только store операции;



Invalidate Queue

- Store Buffer имеет ограниченный размер и может переполнится
 - хочется получать Acknowledge на Invalidate побыстрее;
 - сброс данных из кеша может занять время (если кеш занят или если много Invalidate сообщений пришло за раз);
- процессор может отложить инвалидацию кеша и послать Acknowledge почти сразу
 - при этом, конечно, он должен воздержаться от общения с другими СРU об "инвалидированной" кеш линии;
 - Invalidate при этом ставится в очередь (CPU обращается к этой очереди, только если собирается послать сообщение кому-то);



- a = 0 и она находится в кеше обоих процессоров (Shared);
- b = 0 и она находится в кеше CPU0 (Exclusive или Modified);
- CPU0 исполняет foo, a CPU1 исполняет bar;

```
#define wmb() asm volatile ("

    sfence" : : "memory

    void foo (void)
       a = 1;
      wmb();
      b = 1:
10
    void bar(void)
11
      while (b == 0)
         continue:
14
       barrier();
15
      assert (a == 1);
```

- CPU0 исполняет строку 5;
- кеш линия помечена как Shared - нужно послать Invalidate;

```
#define wmb() asm volatile ("
          \hookrightarrow sfence" : : "memory
     void foo (void)
       wmb();
       b = 1:
10
     void bar (void)
       while (b == 0)
         continue:
14
       barrier();
15
       assert (a == 1);
```

- CPU1 исполняет строку 12;
- b не в кеше CPU1 запрашиваем значение b;

```
#define wmb() asm volatile ("

→ sfence":: "memory
    void foo (void)
      wmb():
10
    void bar(void)
11
12
      while (b == 0)
        continue:
14
      barrier();
15
      assert (a == 1);
16
```

- CPU1 получает Invalidate от CPU0:
- CPU1 сохраняет запись в Invalidate Queue, но не сбрасывает кеш линию;
- CPU1 отправляет Acknowledge CPU0;

```
#define wmb() asm volatile ("
            sfence":: "memory
    void foo (void)
      a = 1:
       wmb();
        = 1:
    void bar(void)
12
        continue:
14
      barrier();
      assert (a == 1);
```

- CPU0 получает Acknowledge от CPU1;
- CPU0 может переместить значение *b* из Store Buffer в кеш и может завершить выполнение барьера;

```
#define wmb() asm volatile ("
          \hookrightarrow sfence" : : "memory
     void foo (void)
       a = 1;
      wmb();
       b = 1;
10
     void bar(void)
       while (b == 0)
         continue;
14
       barrier();
       assert (a == 1):
```

- CPU0 выполняет строку 7;
- b уже в кеше CPU0 и CPU0 владеет этими данными можно обновить прямо в кеше;

```
#define wmb() asm volatile ("

→ sfence": : "memory
    void foo (void)
      wmb():
      b = 1:
10
    void bar(void)
11
12
      while (b == 0)
        continue:
14
      barrier();
15
      assert (a == 1);
16
```

- СРU0 получает запрос на чтение b из СРU1;
- CPU0 отправляет обновленное b;

```
#define wmb() asm volatile ("
             sfence":: "memory
    void foo (void)
      wmb();
      b = 1:
10
    void bar (void)
       while (b == 0)
         continue:
14
       barrier();
15
      assert (a == 1);
```

- CPU1 получает ответ на запрос на чтение b от CPU0;
- CPU1 сохраняет полученное *b* в кеш и может завершить проверку условия условие ложно;

```
#define wmb() asm volatile ("
             sfence":: "memory
    void foo (void)
      wmb();
      b = 1:
10
    void bar (void)
11
12
      while (b == 0)
         continue;
       barrier();
       assert(a == 1);
16
```

- CPU1 выполняет строку 15;
- CPU1 старое значение a=0 все еще в кеше (мы не пометили ее как Invalid, а сразу отправили подтверждение);

```
#define wmb() asm volatile ("

→ sfence": : "memory
    void foo (void)
      wmb():
10
    void bar(void)
11
12
      while (b == 0)
        continue:
      barrier();
14
15
      assert (a == 1);
16
```

 CPU1 обрабатывает отложенный Invalidate, но слишком поздно;

Invalidate Queue

- Процессор ничего не знает о зависимостях между переменными
 - он ничего не знал, о том, что чтение b должно строго предшествовать чтению a и "прочитал a" заранее;
- чтобы указать процессору на зависимость используется специальная инструкция-барьер
 - в x86 есть инструкция *lfence*, которая запрещает переставлять операции чтения;
 - другими словами Ifence ждет, пока Invalidate Queue опустеет;

Осторожно х86

Важное замечание касательно примеров:

- в примерах выше sfence не нужен:
 - архитектура x86 гарантирует, что store операции одного процессора не могут быть "переставлены";
- в примерах выше Ifence не нужен:
 - архитектура x86 гарантирует, что load операции одного процессора не будут переставлены друг с другом;

Атомарные операции

• Compare-And-Set атомарные инструкции:

```
int cmpxchg(volatile int *ptr, int old, int new)
{
  const int stored = *ptr;
  if (stored == old)
    *ptr = new;
  return stored;
}
```

Пара инструкций Load Linked и Store Conditional:

```
int cpu = INVALID CPU, *track = 0;
 1
2
3
    int load linked (volatile int *ptr)
5
6
7
      cpu = this cpu();
       return *(\overline{track} = ptr);
8
9
    int store conditional (volatile int *ptr, int value)
10
11
       if (track != ptr || cpu != this cpu())
12
         return 0:
13
      cpu = INVALID CPU;
14
      track = 0;
      *ptr = value;
15
16
       return 1:
17
```

Атомарные операции

- Примеры Compare-And-Set инструкций:
 - cmpxchg архитектура x86 (используйте префикс "lock", чтобы инструкция служила барьером памяти);
 - cas архитектура sparc (является барьером);
- примеры Load Linked и Store Conditional:
 - Idrex/strex архитектура ARM (не является барьером - требуют явного барьера перед и после, если нужно);
 - lwarx/stwcx архитектура PowerPC (не являются барьером - требуют явного барьреа перед и после, если нужно);

Атомарные операции

10

Compare-And-Set операцию можно выразить через пару Load Linked/Store Conditional:

```
int cmpxchg(volatile int *ptr, int old, int new)
{
    do {
        const int stored = load_linked(ptr);
        if (stored != old)
            return stored;
    } while (!store_conditional(ptr, new));
    return old;
}
```

Другие атомарные операции

Обычно процессоры вместе с Load Linked/Store Conditional и Compare-And-Set могут предоставлять дургие атомарные операции:

- xchg атомарный обмен значениями, в переменную записывается новое значение, а возвращается старое;
- add/sub/inc/dec атомарные арифметические операции;

Другие атомарные операции

Обычно процессоры вместе с Load Linked/Store Conditional и Compare-And-Set могут предоставлять дургие атомарные операции:

- xchg атомарный обмен значениями, в переменную записывается новое значение, а возвращается старое;
- add/sub/inc/dec атомарные арифметические операции;

Bce эти операции можно реализовать используя Compare-And-Set или Load Linked/Store Conditional.



Дргие атомарные операции

Реализация xchg через cmpxchg:

```
int xchg(volatile int *ptr, int new_value)
{
   int old_value;

   do {
      old_value = *ptr;
   } while (cmpxchg(ptr, old_value, new_value) != old_value);
   return old_value;
}
```

Реализация xchg через load linked и store conditional:

```
int xchg(volatile int *ptr, int new_value)
{
   int old_value;

   do {
      old_value = load_linked(ptr);
   } while (!store_conditional(ptr, new_value));
   return old_value;
}
```

Атомарные операции позволяют реализовать взаимное исключение гораздо проще чем алгоритмы Петтерсона и Лэмпорта (и другие):

```
#define LOCK FREE 0
    #define LOCK HELD 1
    struct spinlock {
5
6
7
        int state;
    };
8
    void lock(struct spinlock *lock)
9
10
        while (cmpxchg(&lock->state, LOCK FREE, LOCK HELD) != LOCK FREE);
11
12
13
    void unlock(struct spinlock *lock)
14
        xchg(&lock -> state , LOCK FREE);
15
16
```

- все потоки в цикле пытаются выполнить модификацию обще переменной:
 - вспомните MESI писать может только один;
 - много бесполезного трафика по системной шине;

- все потоки в цикле пытаются выполнить модификацию обще переменной:
 - вспомните MESI писать может только один;
 - много бесполезного трафика по системной шине;
- в такой реализации мы не можем давать никаких гарантий честности;

- все потоки в цикле пытаются выполнить модификацию обще переменной:
 - вспомните MESI писать может только один;
 - много бесполезного трафика по системной шине;
- в такой реализации мы не можем давать никаких гарантий честности;
- она не работает (приводит к deadlock-y).

- в ОС запущено несколько приложений, которые используют сеть;
- на компьютере установлена только одна сетевая карта;
 - когда сетевая карта заканчивает обрабатывать запрос
 она генерирует прерывание (в современных сетевых устройствах все не так просто);
 - обработчик прерывания берет следующий запрос из очереди;
 - очередь запросов общий ресурс;

Рассмотрим следующий сценарий:

 приложение хочет поставить запрос в очередь - оно захватывает spinlock;

- приложение хочет поставить запрос в очередь оно захватывает spinlock;
- сетевая карта обработку запроса генерирует прерывание;

- приложение хочет поставить запрос в очередь оно захватывает spinlock;
- сетевая карта обработку запроса генерирует прерывание;
- обработчик прерывания должен взять новый запрос из очереди - он пытается захватить spinlock;

- приложение хочет поставить запрос в очередь оно захватывает spinlock;
- сетевая карта обработку запроса генерирует прерывание;
- обработчик прерывания должен взять новый запрос из очереди - он пытается захватить spinlock;
- … и все мы в тупике …
 - приложение не может освободить spinlock, потому что прерывание прервало его работу;
 - обработчик прерывания не может захватить spinlock, потому что он уже захвачен приложением;



• Для Test-And-Set Lock-ов нужно выключать прерывания в начале lock и включать в конце unlock.

- Для Test-And-Set Lock-ов нужно выключать прерывания в начале lock и включать в конце unlock.
- Если прерывания единственный источник конкурентности (нет многоядерности), то достаточно просто выключить прерывания при входе в критическую секцию, чтобы гарантировать взаимное исключение;

3 4

5

6

7 8

9

10

11 12

13 14 15

16

21 22

23

24

Уменьшить нагрузку на системную шину можно следующим простым трюком:

```
#define LOCK FREE 0
#define LOCK HELD 1
struct spinlock {
    int state;
};
void lock(struct spinlock *lock)
    disable interrupts();
    while (\overline{1}) {
         while (lock->state != LOCK FREE) /* read only */
             barrier():
         if (cmpxchg(&lock -> state, LOCK FREE, LOCK HELD) == LOCK FREE)
             break:
void unlock(struct spinlock *lock)
    xchg(&lock -> state , LOCK FREE);
    enable interrupts();
```

Текущая версия Test-And-Set Lock-a:

- не приводит к deadlock-ам (тут трудно что-то улучшить);
- уменьшает нагрузку на системную шину;
 - системная шина все еще довольно загружена можно сделать лучше;
- все еще не честная

Текущая версия Test-And-Set Lock-a:

- не приводит к deadlock-ам (тут трудно что-то улучшить);
- уменьшает нагрузку на системную шину;
 - системная шина все еще довольно загружена можно сделать лучше;
- все еще не честная этим и займемся.;

Ticket Lock

```
struct ticketpair {
        uint16 t users:
3
        uint16 t ticket;
      __attribute__((packed));
4
5
6
    struct spinlock {
        uint16 t users;
8
        uint16 t ticket;
9
10
11
    void lock(struct spinlock *lock)
12
13
        disable interrupts();
14
        const uint16 t ticket = atomic add and get(&lock->users, 1);
15
16
        while (lock->ticket != ticket)
17
             barrier();
18
        smp mb(); /* we don't use cmpxchg explicitly */
    }
19
20
21
    void unlock(struct spinlock *lock)
22
23
        smp mb();
24
        atomic add(&lock -> ticket , 1);
25
        enable interrupts();
26
```

Ticket Lock

- Ticket Lock очень прост в реализации и достаточно эффективен;
- честность Ticket Lock-а не должна вызывать вопросов;
- реализация spinlock в Linux Kernel использует Ticket Lock.

Ticket Lock, обычно, хорош на практике, зачем нам еще один Lock?

 MCS Lock позволяет уменьшить нагрузку на системную шину до минимума не потеряв при этом в честности;

Ticket Lock, обычно, хорош на практике, зачем нам еще один Lock?

- MCS Lock позволяет уменьшить нагрузку на системную шину до минимума не потеряв при этом в честности;
- простая и красивая идея (если есть что-то красивое в параллельном программировании, то это MCS Lock):
 - авторы (John Mellor-Crummey and Michael L. Scott) получили приз Дейкстры в области распределенных вычислений;
 - забавный факт Дейкстра не первым получил премию Дейкстры...



3

9 10

11

12

13 14

15

16 17

18 19

20

21

22

23

24

Опредления и реализация lock

```
struct mcs lock {
    struct mcs lock *next;
    int locked:
};
void lock(struct mcs lock **lock, struct mcs lock *self)
    struct mcs lock *tail;
    self -> next = NULL:
    self->locked = 1:
    disable interrupts();
    tail = \overline{x}chg(lock, self);
    if (!tail)
         return; /* there was no one in the queue */
    tail \rightarrow next = self;
    barrier();
    while (self->locked);
         barrier();
    smp mb();
```

В отличие от других Lock-ов, unlock в MCS Lock менее тривиальная операция чем lock:

```
void unlock(struct mcs_lock **lock, struct mcs_lock *self)
{
    struct mcs_lock *next = self->next;

    if (cmpxchg(lock, self, NULL) == self)
        return;

    while ((next = self->next) == NULL)
        barrier();

    next->locked = 0;
    smp_mb();
    enable_interrupts();
}
```

- MCS Lock определенно сложнее Ticket Lock и его интерфейс несколько отличается от привычного
 - MCS Lock все еще достаточно прост;
 - MCS Lock был первым подобным алгоритмом, но не последним - есть варианты с нормальным интерфейсом;
- MCS Lock хранит всех претендентов в связном списке
 честность вопросов не вызывает;
- 🗿 нагрузка на системную шину минимальна:
 - каждый ожидающий проверят свое и только свое поле locked;



• Взаимного исключения достаточно, чтобы гарантировать корректность конкурентных программ

- Взаимного исключения достаточно, чтобы гарантировать корректность конкурентных программ
 - если вы его правильно реализовали;

- Взаимного исключения достаточно, чтобы гарантировать корректность конкурентных программ
 - если вы его правильно реализовали;
 - если вы его правильно используете;

- Взаимного исключения достаточно, чтобы гарантировать корректность конкурентных программ
 - если вы его правильно реализовали;
 - если вы его правильно используете;
 - обычно кроме корректности нам еще важна скорость;

- Взаимного исключения достаточно, чтобы гарантировать корректность конкурентных программ
 - если вы его правильно реализовали;
 - если вы его правильно используете;
 - обычно кроме корректности нам еще важна скорость;
- взаимное исключение можно оптимизировать под специфичную нагрузку:
 - Read/Write Lock читатели могут работать параллельно (писатели ждут);

- Взаимного исключения достаточно, чтобы гарантировать корректность конкурентных программ
 - если вы его правильно реализовали;
 - если вы его правильно используете;
 - обычно кроме корректности нам еще важна скорость;
- взаимное исключение можно оптимизировать под специфичную нагрузку:
 - Read/Write Lock читатели могут работать параллельно (писатели ждут);
- можно использовать совершенно другие подходы:
 - атомарный снимок (seqlock);
 - неблокирующая синхронизация (obstruction/lock/wait free);



- Есть некоторые данные
 - *не списочная структура*, т. е. просто непрерывный участок в памяти;

- Есть некоторые данные
 - не списочная структура, т. е. просто непрерывный участок в памяти;
- параллельное изменение данных не допускается:
 - чтобы изменить данные нужно захватить Lock;
 - модификации данных довольно редкие;

- Есть некоторые данные
 - не списочная структура, т. е. просто непрерывный участок в памяти;
- параллельное изменение данных не допускается:
 - чтобы изменить данные нужно захватить Lock;
 - модификации данных довольно редкие;
- необходимо обеспечить эффективное чтение этих данных:
 - несколько читателей могут работать параллельно;
 - нужно обезопасить читателей от писателей изменяющих данные;



Атомарный снимок Определения и чтение

```
struct seqlock {
         struct spinlock lock;
2
3
4
5
6
7
8
         unsigned sequence;
    };
    unsigned read seqbegin (const struct seqlock *seq)
         unsigned sequence = seq -> sequence;
9
10
         smp rmb();
11
         return ret & ~1u;
12
    }
13
14
    int read segretry (const struct seglock *seg, unsigned sequence)
15
16
         smp rmb();
17
         return (seg -> sequence != sequence);
18
```

```
void write_seqbegin(struct seqlock *seq)

{
    lock(&seq->lock);
    seq->sequence++;
    smp_wmb();
}

void write_seqend(struct seqlock *seq)

smp_wmb();

smp_wmb();
    seq->sequence++;
    unlock(&seq->lock);
}
```

- seqlock при правильном использовании фактически бесплатен для читателей;
- seqlock не откладывает доступ писателям, пока есть читатели в отличие от Read/Write Lock-ов;
 - писатель имеет приоритет на читателями, поэтому писателей должно быть мало;
 - чем больше структура тем реже она должна изменяться;
- почти не пригоден для защиты списочных структур данных - применение очень ограничено;

