

Programación Concurrente y Distribuida

TEMA 3

Semáforos



- 1. Introducción
- 2. Definición de Semáforo
- 3. Resolución de problemas con semáforos
- 4. Implementación de semáforos en JAVA
- 5. Problemas clásicos de concurrencia
- 6. Inconvenientes de los semáforos



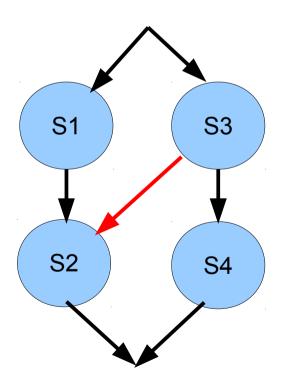
1. Introducción

- En 1965, a partir del algoritmo de Dijkstra se plantea el desarrollo de mecanismos eficientes y fiables para que los procesos puedan cooperar.
- El principio fundamental es que dos o más procesos puedan cooperar por medio de simples señales, de forma que un proceso pueda detenerse en una posición determinada hasta que reciba una señal.
- Cualquier situación de coordinación, aunque sea complicada puede resolverse con las señales adecuadas.
- Para la señalización se usan variables especiales llamadas semáforos.



1. Introducción

 Tenemos cuatro procesos S1, S2, S3 y S4. Los vamos a ejecutar concurrentemente, tal que satisfagan el siguiente grafo de precedencias:



```
cobegin
  begin
    S1
    S2
  end
  begin
    S3
    S4
  end
coend
```



 Un semáforo se puede definir como una variable tipo semaphore. Por tanto, puede ser usada para la definición de arrays y registros.

```
sem: semaphore;
sem_array: array[1..10] of semaphore;
type
sem_record = record of
s: semaphore;
i: integer;
end;
```



 Un semáforo es un tipo abstracto de datos. Consiste en unas estructuras de datos y en un conjunto de operaciones asociadas a tales estructuras.

Estructuras de datos:

- Un contador entero positivo en el rango 0...infinito (teóricamente, ya que un ordenador tiene una capacidad limitada para representar números enteros)
- Una cola de procesos esperando por ese semáforo.
- Operaciones. Si s es una variable de tipo semáforo:
 - wait(s)
 - signal(s)
 - initial(s, valor)



- Las operaciones wait y signal se excluyen mutuamente en el tiempo.
- La operación initial tan sólo está permitida en el cuerpo principal del programa (la parte que no es concurrente).
- Por el contrario, las otras dos operaciones sólo se permiten en procesos concurrentes.



wait(s)

- Si el contador del semáforo s es mayor que 0, se decrementa en 1 dicho contador y el proceso que hizo la llamada continúa ejecutándose.
- Si el contador del semáforo s es igual a 0, se lleva el proceso que hizo la operación a la cola asociada con el semáforo s. Esto significa que se suspende su ejecución, abandonando el procesador a favor de otro proceso.
- Observe que estos semáforos, por definición, no pueden tener valores negativos.



signal(s)

- Si el contador del semáforo s es mayor que 0, significa que no hay ningún proceso en la cola del semáforo s, y por tanto, incrementa en 1 dicho contador y el proceso que ejecutó esta operación continua.
- Si el contador del semáforo s es igual a 0 y hay procesos esperando en la cola del semáforo, se toma a uno de ellos y se le pone en un estado de preparado para ejecutarse. El proceso que ejecutó la operación continúa ejecutándose.
- Si el contador del semáforo s es igual a 0 y no hay procesos esperando en la cola del semáforo, se incrementar en 1 el contador. El proceso que ejecutó la operación continúa ejecutándose.



initial(s,valor)

Esta operación pone el contador del semáforo s al valor indicado por el parámetro valor.

- Si el semáforo sólo admite como posibles valores el 1 y el 0 estamos hablando de un semáforo binario, en otro caso estamos hablando de un semáforo general.
- En Pascal-FC no hay diferencias entre semáforos binarios y generales. Es responsabilidad del programador que use un semáforo binario controlar que éste no tome valores mayores a 1.



 Las operaciones wait y signal pueden ser expresadas de la siguiente forma:

```
wait(s):
   if s > 0 then
    s := s - 1
   else
   bloquear proceso;
```

```
signal(s):
  if hay procesos bloqueados then
   desbloquear proceso
  else
   s := s + 1;
```

- Es evidente que ambas deben ejecutarse de forma atómica y deben ser mutuamente excluyentes.
- El bloqueo de los procesos se realiza con los mecanismos del sistema operativo.
- La cola de procesos bloqueados se puede gestionar de varias formas, pero lo normal es que sea una FIFO.



Exclusión mutua

Usamos un semáforo binario s inicializado a 1.

```
process P1;
begin
    ...
    wait(s);
    Sección Crítica;
    signal(s);
    ...
end;
```

```
process Pn;
begin
    ...
    wait(s);
    Sección Crítica;
    signal(s);
    ...
end;
```



Condición de Sincronización

- Asignamos un semáforo general a cada condición.
- Las esperas por la condición se realizan con wait.
- Los avisos de disponibilidad se realizan con signal.
- El valor inicial del semáforo será el de los recursos disponibles inicialmente.
- El valor del semáforo en cada instante será el de los recursos disponibles en ese momento.



Condición de sincronización

Supongamos que P2 no puede ejecutar d hasta que P1 ejecuta a.

```
process P1;
begin
    a;
    b;
end;
```

```
process P2;
begin
    c;
    d;
end;
```

Usamos un semáforo s inicializado a 0

```
process P1;
begin
    a;
    signal(s);
    b;
end;
```

```
process P2;
begin
    c;
    wait(s);
    d;
end;
```



Condición de sincronización

 Si queremos que ambos se esperen en el punto central usamos dos semáforos binarios s y t inicializados a 0.

```
process P1;
begin
    a;
    signal(s);
    wait(t);
    b;
end;
```

```
process P2;
begin
    C;
    signal(t);
    wait(s);
    d;
end;
```

¿Qué pasaría si intercambiamos el orden de los wait y los signal?



Condición de sincronización

 Supongamos ahora tres procesos, y P2 solo puede ejecutar d si P1 ha ejecutado a o P3 ha ejecutado e.

```
process P1;
begin
    a;
    b;
end;
```

```
process P2;
begin
    c;
    d;
end;
```

```
process P3;
begin
  e;
  f;
end;
```

Usamos un semáforo s inicializado a 0

```
process P1;
begin
    a;
    signal(s);
    b;
end;
```

```
process P2;
begin
    c;
    wait(s);
    d;
end;
```

```
process P3;
begin
  e;
  signal(s);
  f;
end;
```



Condición de sincronización

- Supongamos ahora tres procesos, y P2 solo puede ejecutar d si P1 ha ejecutado a y P3 ha ejecutado e.
- Usamos un semáforo s inicializado a 0

```
process P1;
begin
    a;
    signal(s);
    b;
end;
```

```
process P2;
begin
    c;
    wait(s);
    wait(s);
    d;
end;
```

```
process P3;
begin
  e;
  signal(s);
  f;
end;
```



Condición de sincronización

 No obstante, si P1 o P3 se ejecutasen muy rápido la solución anterior podría fallar. Es más seguro usar dos semáforos s y t inicializados a 0.

```
process P1;
begin
    a;
    signal(s);
    b;
end;
```

```
process P3;
begin
  e;
  signal(t);
  f;
end;
```



4. Implementación de semáforos en JAVA

```
package MiSemaforo;
public class SemaforoBinario {
    protected volatile int contador:
    public SemaforoBinario(int inicial) throws Exception{
        if(inicial!=0 && inicial!=1){
            throw(new Exception("Imposible inicializar semaforo binario"));
        contador=inicial;
    public synchronized void WAIT() throws InterruptedException {
        while (contador==0) {
            wait();
        contador=0;
    }
    public synchronized void SIGNAL() {
        contador = 1;
        notify();
```



4. Implementación de semáforos en JAVA

```
package MiSemaforo;
public class SemaforoGeneral {
   protected volatile int contador;
   public SemaforoGeneral(int inicial) throws Exception {
       if(inicial<0){</pre>
           throw(new Exception("Imposible inicializar semaforo general"));
       contador=inicial;
  public synchronized void WAIT() throws InterruptedException {
       while (contador==0) {
           wait();
       contador--;
   public synchronized void SIGNAL() {
       contador++;
       notify();
```



4. Implementación de semáforos en JAVA

Package java.util.concurrent.semaphore

```
import java.util.concurrent.semaphore;

Semaphore sem = new Semaphore(valor_inicial);

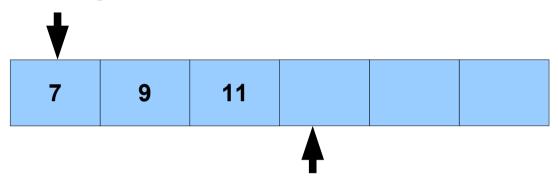
sem.acquire(); //wait

sem.release(); //signal
```



- Un proceso productor genera información que es usada por otro proceso consumidor.
- La comunicación se realiza a través de un buffer compartido.
- Se debe sincronizar el proceso para que el consumidor no intente consumir elementos que no se han producido.
- Existen dos posibilidades, usar un buffer ilimitado, o usar un buffer limitado. En este último caso, el productor debe esperar si no hay sitio libre en el buffer.





```
process Productor;
begin
    repeat
        producir elemento;
        protocolo de entrada;
        insertar elemento;
        protocolo de salida;
        forever
end;
```

```
process Consumidor;
begin
   repeat
    protocolo de entrada;
   extraer elemento;
   protocolo de salida;
   consumir elemento;
   forever
end;
```



```
program prodcon;
const
  buffmax = 4;

var
  buffer: array[0..buffmax] of char;
  nextin, nextout: integer;
  spacesleft, itemsready: semaphore;
  mutex: semaphore;
```



```
process producer;
var
  data: char;
begin
  for data := 'a' to 'z' do
    begin
      wait(spacesleft);
      wait(mutex);
      buffer[nextin] := data;
      nextin := (nextin + 1) mod (buffmax + 1);
      signal (mutex);
      signal(itemsready)
    end
end;
```



```
process consumer;
var
  data: char;
begin
  repeat
    begin
      wait(itemsready);
      wait(mutex);
      data := buffer[nextout];
      nextout := (nextout + 1) mod (buffmax + 1);
      signal (mutex);
      signal(spacesleft);
      write(data);
    end
  until data = 'z';
end;
```



```
begin
  initial(spacesleft, buffmax + 1);
  initial(itemsready, 0);
  initial(mutex,1);
  nextin := 0;
  nextout := 0;
  cobegin
    producer;
    consumer
  coend
end.
```



- Existe un recurso que debe ser compartido por varios procesos concurrentes (B.D. o fichero)
- Hay una serie de procesos que solo quieren leer la información del recurso. Estos son los procesos lectores.
- Existe otra serie de procesos que desean actualizarlo, esto es leer y escribir en él. Estos procesos son los escritores.
- Los lectores pueden realizar acceso simultaneo.
- Los escritores necesitan acceso exclusivo.



- Según qué proceso tenga prioridad podemos tener dos versiones:
 - Prioridad en lectura. Ningún lector espera salvo que haya un escritor accediendo.
 - Prioridad en escritura. Una vez que un escritor muestra su necesidad de actualizar, ningún lector debe comenzar su lectura.



```
process type lector;
begin
    ...
    protocolo de entrada;
    leer del recurso;
    protocolo de salida;
    ...
end;
```

```
process type escritor;
begin
    ...
    protocolo de entrada;
    escribir en el recurso;
    protocolo de salida;
    ...
end;
```

```
var
   Lectores: array[1..NLEC] of lector;
   Escritores: array[1..NESC] of escritor;

cobegin
   for i := 1 to NLEC do Lectores[i];
   for i := 1 to NESC do Escritores[i];

coend
```



```
(* Prioridad en la lectura *)
program LectEscr;
const
   NLEC = 5;
   NESC = 2;
var
   nl: integer;
   mutex, escritura: semaphore;
```



```
process type Lectores(id:integer);
begin
   repeat
      wait(mutex);
      nl:=nl+1;
      if nl=1 then wait(escritura);
      signal (mutex);
      {SECCIÓN CRÍTICA}
      wait(mutex);
      nl:=nl-1;
      if nl=0 then signal(escritura);
      signal (mutex);
   forever
end;
```



```
process type Escritores(id:integer);
begin
    repeat
        wait(escritura);
        {SECCIÓN CRÍTICA}
        signal(escritura);
        forever
end;
```



```
var
  Escritor: array[1..NESC] of Escritores;
  Lector: array[1..NLEC] of Lectores;
  i:integer;
begin
  nl := 0;
  initial(mutex,1);
  initial(escritura,1);
  cobegin
     for i := 1 to NLEC do Lector[i](i);
     for i := 1 to NESC do Escritor[i](i)
  coend
end.
```



```
(* Prioridad en la escritura *)
program LectEscr;
const
  NLEC = 5;
  NESC = 2;
var
  nl, ne, nle, nee : integer;
  escribiendo: boolean;
  mutex, slector, sescritor: semaphore;
```

```
process type Lectores(id:integer);
  begin
    repeat
E
      wait(mutex);
      while escribiendo or (nee > 0) do begin
         nle:=nle+1;
         signal (mutex);
         wait(slector);
         nle:=nle-1;
      end;
      nl:=nl+1;
      if nle > 0 then signal(slector) {desbloqueo encadenado}
      else signal (mutex);
       {SECCIÓN CRÍTICA}
      wait(mutex);
      nl:=nl-1;
      if (nl=0) and (nee>0) then signal (sescritor)
      else signal(mutex);
    forever
  end;
```

forever

end;

```
process type Escritores(id:integer);
  var veces: integer;
  begin
    repeat
El
      wait(mutex);
      if escribiendo or (nl > 0) then begin
         nee:=nee+1;
         signal (mutex);
         wait(sescritor);
         nee:=nee-1;
      end;
      escribiendo:=true;
      signal (mutex);
       {SECCIÓN CRÍTICA}
      wait(mutex);
      escribiendo:=false;
      if nee>0 then signal(sescritor)
      else if nle>0 then signal(slector)
      else signal(mutex)
```



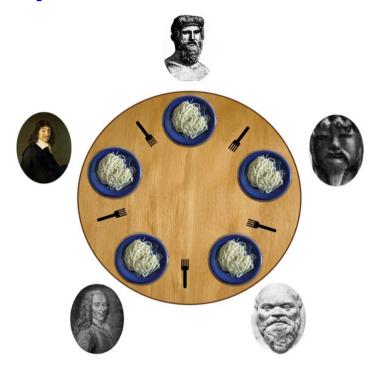
El problema de los lectores y los escritores. V2

```
var
  Escritor: array[1..NESC] of Escritores;
  Lector: array[1..NLEC] of Lectores;
  i:integer;
begin
  nle:=0; nee:=0; nl:=0; ne:=0;
  escribiendo:=false;
  initial(mutex, 1);
  initial(sescritor, 0);
  initial(slector, 0);
  cobegin
    for i := 1 to NLEC do Lector[i](i);
    for i := 1 to NESC do Escritor[i](i)
  coend
end.
```



- Es un problema clásico, propuesto por Dijkstra, que ilustra el problema del interbloqueo y la postergación indefinida (starvation, inanición, hambre, ...)
 - Cinco filósofos se sientan alrededor de una mesa y pasan su vida comiendo y pensando. Cada filósofo tiene un plato de fideos y un tenedor a la izquierda de su plato. Para comer los fideos son necesarios dos tenedores y cada filósofo sólo puede tomar los que están a su izquierda y derecha. Si cualquier filósofo coge un tenedor y el otro está ocupado, se quedará esperando, con el tenedor en la mano, hasta que pueda coger el otro tenedor, para luego empezar a comer.





```
process type filosofo;
begin
    repeat...
    piensa;
    protocolo de entrada;
    come;
    protocolo de salida;
    forever
end;
```

```
var
   Filosofos: array[1..N] of filosofo;
cobegin
   for i := 1 to N do Filosofos[i];
coend
```



```
(* Sin control de interbloqueos *)
program Filosofos;
const
  N = 5;
var
tenedor : array [1..N] of semaphore;
```



```
process type Filosofo(id : integer);
begin
  repeat
    (* PENSANDO *)
    wait(tenedor[id]);
    wait(tenedor[(id mod N) + 1]);
    (* COMIENDO *)
    signal(tenedor[id]);
    signal(tenedor[(id mod N) + 1]);
  forever
end;
```



```
var
  Filo: array[1..N] of Filosofo;
  i : integer;
begin
  for i := 1 to N do initial(tenedor[i],1);
  cobegin
    for i := 1 to N do Filo[i](i);
  coend
end.
```



```
(* Con control de interbloqueos *)
program Filosofos;
const
   N = 5;
var
   tenedor : array [1..N] of semaphore;
   sillalibre : semaphore;
```



```
process type Filosofo(id : integer);
begin
  repeat
    (* PENSANDO *)
    wait(sillalibre);
    wait(tenedor[id]);
    wait(tenedor[(id mod N) + 1]);
    (* COMIENDO *)
    signal(tenedor[id]);
    signal(tenedor[(id mod N) + 1]);
    signal(sillalibre);
  forever
end;
```



```
var
  Filo: array[1..N] of Filosofo;
  i : integer;
begin
  for i := 1 to N do initial(tenedor[i],1);
  initial(sillalibre, N - 1);
  cobegin
    for i := 1 to N do Filo[i](i);
  coend
end.
```



```
(* Con control de interbloqueos *)
program Filosofos;
const
  N = 5;
var
  libres : array [1..N] of boolean;
  mutex : semaphore;
```



```
process type Filosofo(id : integer);
begin
  repeat
    (* PENSANDO *)
    wait(mutex);
    while not (libres[id] and libres[(id mod N)+1]) do begin
      signal (mutex);
      wait(mutex);
    end;
    libres[id]:=false;
    libres[(id mod N)+1]:=false;
    signal (mutex);
    (* COMIENDO *)
    wait(mutex);
    libres[id]:=true;
    libres[(id mod N)+1]:=true;
    signal (mutex);
  forever
end;
```



```
var
  Filo: array[1..N] of Filosofo;
  i : integer;
begin
  for i := 1 to N do libres[i]:=true;
  initial (mutex, 1);
  cobegin
    for i := 1 to N do Filo[i](i);
  coend
end.
```



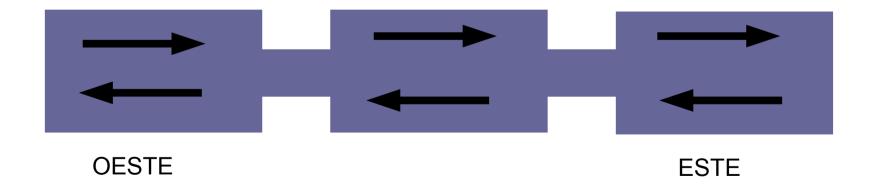
6. Inconvenientes de los semáforos

- Es un mecanismo de bajo nivel, no estructurado que fácilmente conduce a errores.
- No es posible restringir el tipo de operaciones realizadas sobre los recursos.
- Es fácil olvidar bloquear todas las instrucciones de la sección crítica.
- Se usan las mismas primitivas tanto para realizar exclusión mutua como condición de sincronización.
- Los programas con semáforos son difíciles de mantener, al estar el código de sincronización disperso entre todos los procesos.



Problemas Propuestos

 Una carretera cruza dos puentes de una sola vía como se muestra en la figura. Programar el comportamiento de los coches del Este y del Oeste de forma que la solución no presente interbloqueos. [Palma et a. 2008]





Problemas Propuestos

 Una tribu de N salvajes cenan en comunidad una gran olla que contiene M misioneros cocinados. Cuando un salvaje quiere comer, él mismo se sirve de la olla un misionero, a menos que esté vacía. Si la olla está vacía, el salvaje despierta al cocinero y espera a que éste llene la olla. Desarrollar el código de los salvajes y el cocinero. [Palma et a. 2008]