## Programación Concurrente ATIC Redictado de Programación Concurrente

#### Clase 5



Facultad de Informática UNLP

#### Links al archivo con audio

La teoría con los audios está en formato MP4. Debe descargar los archivos comprimidos de los siguientes links:

Librería Pthreads:

https://drive.google.com/uc?id=1T2TBPMgrc1ax0z\_vrDWMiSaS XJOTJ9GR&export=download

• Semáforos y monitores en Pthreads:
<a href="https://drive.google.com/uc?id=1gLhJodkLt8ukBGLPNgauoHRX2">https://drive.google.com/uc?id=1gLhJodkLt8ukBGLPNgauoHRX2</a>
HGX0sN9&export=download

## Pthreads

#### Pthreads

Thread: proceso "liviano" que tiene su propio contador de programa y su pila de ejecución, pero no controla el "contexto pesado" (por ejemplo, las tablas de página).

- > Algunos sistemas operativos y lenguajes proveen mecanismos para permitir la programación de aplicaciones "multithreading".
- En principio estos mecanismos fueron heterogéneos y poco portables \Rightarrow a mediados de los 90 la organización POSIX auspició el desarrolló de una biblioteca en C para multithreading (Pthreads).
- > Pthreads es una bilbioteca para programación paralela en memoria compartida, se pueden crear threads, asignarles atributos, darlos por terminados, identificarlos, etc.

#### POSIX – API de Threads

- > Numerosas APIs para el manejo de Threads.
- Normalmente llamada Pthreads, POSIX a emergido como un API estandard para manejo de Threads, provista por la mayoría de los vendedores.
- Los conceptos que se discutirán son independientes de la API y pueden ser igualmente válidos para utilizar JAVA Threads, NT Threads, Solaris Threads, etc.
- > Funciones reentrantes.

## Pthreads - Creación y terminación

Pthreads provee funciones básicas para especificar concurrencia:
#include <pthread.h>

```
int pthread_exit (void *res);
```

int pthread\_join (pthread\_t thread, void \*\*ptr);

int pthread\_cancel (pthread\_t thread);

El "main" debe esperar a que todos los threads terminen.

# Pthreads – Primitivas de Sincronización Exclusión mutua

- Las secciones críticas se implementan en Pthreads utilizando *mutex locks* (bloqueo por exclusión mutua) por medio de variables *mutex*.
- ➤ Una variable *mutex* tienen dos estados: locked (bloqueado) and unlocked (desbloqueado). En cualquier instante, sólo UN thread puede bloquear un *mutex*. *Lock* es una operación atómica.
- ➤ Para entrar en la sección crítica un Thread debe lograr tener control del *mutex* (bloquearlo).
- Cuando un Thread sale de la SC debe desbloquear el *mutex*.
- Todos los *mutex* deben inicializarse como desbloqueados.

## Pthreads – Primitivas de Sincronización Exclusión mutua

La API Pthreads provee las siguientes funciones para manejar los *mutex*:

El escenario de productores-consumidores impone las siguientes restricciones:

- ➤ Un thread productor no debe sobrescribir el buffer compartido cuando el elemento anterior no ha sido tomado por un thread consumidor.
- ➤ Un thread consumidor no puede tomar nada de la estructura compartida hasta no estar seguro de que se ha producido algo anteriormente.
- Los consumidores deben excluirse entre sí.
- Los productores deben excluirse entre sí.
- En este ejemplo el buffer es de tamaño 1.

Main de la solución al problema de productores-consumidores.

```
pthread_mutex_t mutex;
int hayElemento;
tipo_elemento Buffer;
...
main()
{ hayElemento= 0;
   pthread_init ();
   pthread_mutex_init(&mutex, NULL);

/* Create y join de threads productores y consumidores*/
}
```

Código para los productores.

```
void *productor (void *datos)
  { tipo_elemento elem;
   int ok;
   while (true)
        \{ ok = 0; 
          generar_elemento(&elem);
          while (ok = 0)
            { pthread_mutex_lock(&mutex);
              if (hayElemento== 0)
                { Buffer = elem;
                  hayElemento = 1;
                  ok = 1;
              pthread_mutex_unlock(&mutex);
```

Código para los consumidores.

```
void *consumidor(void *datos)
   int ok;
    tipo_elemento elem;
    while (true)
      \{ ok = 0; 
        while (ok == 0)
           { pthread_mutex_lock(&mutex);
             if (hayElemento == 1)
                { elem = Buffer;
                 hayElemento = 0;
                 ok = 1;
             pthread_mutex_unlock(&mutex);
        procesar_elemento(elem);
```

## Pthreads - Primitivas de Sincronización Tipos de Exclusión Mutua (*Mutex*)

- ➤ Pthreads soporta tres tipos de Mutexs (Locks): Normal, Recursive y Error Check
  - ✓ Un Mutex con el atributo Normal NO permite que un thread que lo tienen bloqueado vuelva a hacer un lock sobre él (deadlock).
  - ✓ Un Mutex con el atributo Recursive SI permite que un thread que lo tienen bloqueado vuelva a hacer un lock sobre él. Simplemente incrementa una cuenta de control.
  - ✓ Un Mutex con el atributo ErrorCheck responde con un reporte de error al intento de un segundo bloqueo por el mismo thread.
- ➤ El tipo de Mutex puede setearse entre los atributos antes de su inicialización.

## Pthreads - Primitivas de Sincronización Overhead de Bloqueos por Exclusión Mutua

- ➤ Los locks representan puntos de serialización → si dentro de las secciones críticas ponemos segmentos largos de programa tendremos una degradación importante de perfomance.
- A menudo se puede reducir el overhead por espera ociosa, utilizando la función pthread\_mutex\_trylock. Retorna el control informando si pudo hacer o no el lock.

int pthread\_mutex\_trylock (pthread\_mutex\_t \*mutex\_lock).

- ✓ Evita tiempos ociosos.
- ✓ Menos costoso por no tener que manejar las colas de espera.

## Pthreads - Primitivas de Sincronización Variables Condición

- Podemos utilizar variables de condición para que un thread se autobloquee hasta que se alcance un estado determinado del programa.
- Cada variable de condición estará asociada con un predicado. Cuando el predicado se convierte en verdadero (TRUE) la variable de condición da una señal para el/los threads que están esperando por el cambio de estado de la condición.
- Una única variable de condición puede asociarse a varios predicados (difícil el debug).
- ➤ Una variable de condición siempre tiene un mutex asociada a ella. Cada thread bloquea este mutex y testea el predicado definido sobre la variable compartida.
- ➤ Si el predicado es falso, el thread espera en la variable condición utilizando la función pthread\_cond\_wait (NO USA CPU).

## Pthreads - Primitivas de Sincronización Variables Condición

La API Pthreads provee las siguientes funciones para manejar las variables condición:

```
int pthread_cond_wait ( pthread_cond_t *cond,
                       pthread mutex t *mutex)
int pthread_cond_timedwait ( pthread_cond_t *cond,
                             pthread_mutex_t *mutex
                             const struct timespec *abstime)
int pthread_cond_signal (pthread_cond_t *cond)
int pthread_cond_broadcast (pthread_cond_t *cond)
int pthread_cond_init ( pthread_cond_t *cond,
                      const pthread_condattr_t *attr)
int pthread_cond_destroy (pthread_cond_t *cond)
```

## Pthreads - Primitivas de Sincronización Productores/Consumidores con Variables Condición

Main de la solución al problema de productores-consumidores.

```
pthread_cond_t vacio, lleno;
pthread_mutex_t mutex;
int hayElemento;
tipo_elemento Buffer;
main()
   hayElemento= 0;
   pthread_init();
   pthread_cond_init(&vacio, NULL);
   pthread_cond_init(&lleno, NULL);
   pthread_mutex_init(&mutex, NULL);
```

## Pthreads - Primitivas de Sincronización Productores/Consumidores con Variables Condición

#### Código para los productores.

```
void *productor(void *datos)
  { tipo_element elem;
   while (true)
     { generar_elemento(elem);
       pthread_mutex_lock (&mutex);
       while (hayElemento = = 1)
            pthread_cond_wait (&vacio, &mutex);
        Buffer = elem:
        hayElemento = 1;
        pthread_cond_signal (&lleno);
        pthread_mutex_unlock (&mutex);
```

## Pthreads - Primitivas de Sincronización Productores/Consumidores con Variables Condición

Código para los consumidores.

```
void *consumidor(void *datos)
  { tipo_element elem;
    while (true))
     { pthread_mutex_lock (&mutex);
       while (hayElemento = = 0)
              pthread_cond_wait (&lleno, &mutex);
      elem= Buffer;
      hayElemento = 0;
       pthread_cond_signal (&vacio);
       pthread_mutex_unlock (&mutex);
      procesar_elemento(elem);
```

## Pthreads – Atributos y sincronización

- La API Pthreads permite que se pueda cambiar los atributos por defecto de las entidades, utilizando attributes objects.
- ➤ Un attribute object es una estructura de datos que describe las propiedades de la entidad en cuestión (thread, mutex, variable de condición).
- ➤ Una vez que estas propiedades están establecidas, el attribute object es pasado al método que inicializa la entidad.
- Ventajas
  - ✓ Esta posibilidad mejora la modularidad.
  - ✓ Facilidad de modificación del código.

## Pthreads – Atributos para Threads

La API Pthreads provee las siguientes funciones para manejar los atributos para Threads:

```
int pthread_attr_init (pthread_attr_t *attr);
int pthread_attr_destroy (pthread_attr_t *attr);
```

Las propiedades asociadas con el *attribute object* pueden ser cambiadas con las siguientes funciones:

```
pthread_attr_setdetachstate

pthread_attr_setguardsize_np

pthread_attr_setstacksize

pthread_attr_setinheritsched

pthread_attr_setschedpolicy

pthread_attr_setschedparam
```

## Pthreads – Atributos para *Mutex*

La API Pthreads provee las siguientes funciones para manejar los atributos para Mutex:

```
int pthread_mutexattr_init (pthread_mutexattr_t *attr);
int pthread_mutexattr_settype_np ( pthread_mutexattr_t *attr, int type);
```

- Aquí *type* especifica el tipo de *mutex* y puede tomar los valores:
  - > PTHREAD\_MUTEX\_NORMAL\_NP
  - > PTHREAD\_MUTEX\_RECURSIVE\_NP
  - > PTHREAD\_MUTEX\_ERRORCHECK\_NP



### Semáforos con Pthreads

- Los threads pueden sincronizar por semáforos (*librería* semaphore.h).
- Declaración y operaciones con semáforos en Pthreads:
  - ✓ sem\_t semaforo → se declaran globales a los threads.
  - sem\_init (&semaforo, alcance, inicial)  $\rightarrow$  en esta operación se inicializa el semáforo semaforo. Inicial es el valor con que se inicializa el semáforo. Alcance indica si es compartido por los hilos de un único proceso (0) o por los de todos los procesos ( $\neq$ 0).
  - ✓  $sem_wait(\&semaforo) \rightarrow equivale al P.$
  - ✓  $sem_post(\&semaforo) \rightarrow equivale al V.$
  - ✓ Existen funciones extras para: wait condicional, obtener el valor de un semáforo y destruir un semáforo (ESTE TIPO DE FUNCIONES EXTRAS NO SE PUEDEN USAR EN LA PRÁCTICA DE LA MATERIA).

#### Semáforos con Pthreads

#### Productor / consumidor

- Las funciones de *Productor* y *Consumidor* serán ejecutadas por threads independientes.
- Acceden a un buffer compartido (*datos*).
- El productor deposita una secuencia de enteros de 1 a *numItems* en el buffer.
- El consumidor busca estos valores y los suma.
- Los semáforos *vacio* y *lleno* garantizan el acceso alternativo de productor y consumidor sobre el buffer.

```
#include <pthread.h>
#include <semaphore.h>
#define SHARED 1

void *Productor(void *);
void *Consumidor(void *);

sem_t vacio, lleno;
int dato, numItems;
```

#### Semáforos con Pthreads

#### Productor / consumidor

```
void *Productor (void *arg)
{ int item;
 for (item = 1; item <= numItems; item++)
      sem_wait(&vacio);
      dato = item;
      sem_post(&lleno);
  pthreads_exit();
void *Consumidor (void *arg)
  int total = 0, item, aux;
  for (item = 1; item <= numItems; item++)
     { sem_wait(&lleno);
      aux = dato;
      sem_post(&vacio);
      total = total + aux;
  printf("TOTAL: %d\n", total);
   pthreads_exit();
```



- Pthreads no permite manejar la Exclusión Mutua por medio de las variables mutex.
- Pthreads nos permite manejar la Sincronización por Condición utilizando variables condición para que un thread se auto bloquee hasta que se alcance un estado determinado del programa. Una variable de condición siempre tiene un mutex asociada a ella.
- Pthreads no posee "Monitores", pero con las dos herramientas que mencionamos se puede similar el uso de monitores: con mutex se hace la exclusión mutua que nos brindaba implicitamente el monitor, y con las variables condición la sincronización.
  - El acceso exclusive al monitor se simula usando una variable *mutex* la cual se bloquea antes del llamada al *procedure* y se desbloquea al terminar el mismo (una variable *mutex* diferente para cada monitor).
  - Cada llamado de un proceso a un procedure de un monitor debe ser reemplazado por el código de ese procedure.

#### Ejemplo: Lectores y escritores

Esta es la solución que vimos en la teoría de monitores para el problema de lectores/escritores. Ahora veremos como simularla en *Pthreads*.

```
monitor Controlador
                                          procedure pedido escribir()
 int nr = 0, nw = 0, dr = 0, dw = 0;
                                             { if (nr>0 OR nw>0)
  cond ok leer, ok escribir
                                                        \{ dw = dw + 1; \}
                                                          wait (ok_escribir);
  procedure pedido leer()
   \{ if (nw > 0) \}
                                              else nw = nw + 1;
                  dr = dr + 1;
                   wait (ok leer);
                                           procedure libera escribir()
      else nr = nr + 1;
                                            \{ \text{ if } (dw > 0) \}
                                                      \{ dw = dw - 1 : 
                                                       signal (ok escribir);
  procedure libera_leer( )
   \{ nr = nr - 1; \}
                                              else { nw = nw - 1;
     if (nr == 0 \text{ and } dw > 0)
                                                     if (dr > 0)
               \{ dw = dw - 1; \}
                                                          \{ nr = dr; \}
                                                           dr = 0;
                 signal (ok_escribir);
                 nw = nw + 1;
                                                           signal_all (ok_leer);
```

```
Process lector[id: 0..L-1]
{ while (true)
    { Controlador.pedido leer();
     //Leer sobre la BD
     Controlador.libera leer();
Process escritor[id: 0..E-1]
{ while (true)
    { Controlador.pedido escribir();
     //Leer sobre la BD
     Controlador.libera_escribir();
    };
```

Ejemplo: Lectores y escritores

```
#include <pthread.h>
void *Escritor(void *);
void *Lector(void *);
int main(int argc, char * argv[])
\{ \text{ int nr} = 0, \text{ nw} = 0, \text{ dr} = 0, \text{ dw} = 0, \text{ i}; 
  pthread_cond_t ok_leer, ok_escribir;
  pthread t lectores[L], escritores[E];
  pthread_init();
  pthread_cond_init(&ok_leer, NULL);
  pthread cond init(&ok escribir, NULL);
  for (i=0; i<E;i++) pthread create (&escritores[i], &attr, Escritor, NULL);
  for (i=0; i<L;i++) pthread_create (&lectores[i], &attr, Lector, NULL);
```

Por cada monitor se require un *mutex* para similar la EM implicita de los mismos.

#### Ejemplo: Lectores y escritores

Como hay solo un monitor se pone solo una variable *mutex* que además de declarer se inicializa en el *main* del programa.

```
#include <pthread.h>
void *Escritor(void *);
void *Lector(void *);
int main(int argc, char * argv[])
\{ \text{ int } nr = 0, nw = 0, dr = 0, dw = 0, i; \}
  pthread cond t ok leer, ok escribir;
  pthread_t lectores[L], escritores[E];
  pthreads mutex t mutex;
  pthread_init();
  pthread_cond_init(&ok_leer, NULL);
  pthread_cond_init(&ok_escribir, NULL);
  pthread_mutex_init(&mutex, NULL);
  for (i=0; i<E;i++) pthread create (&escritores[i], &attr, Escritor, NULL);
  for (i=0; i<L;i++) pthread_create (&lectores[i], &attr, Lector, NULL);
```

#### Ejemplo: Lectores y escritores

Se agrega en los procesos el bloque y desbloqueo de *mutex* en los llamados a los procedure del monitor.

```
void *lector (void*)
{ while (true)
    { pthread_mutex_lock (&mutex);
        Controlador.pedido_leer();
        pthread_mutex_unlock (&mutex);
        //Leer sobre la BD
        pthread_mutex_lock (&mutex);
        Controlador.libera_leer();
        pthread_mutex_unlock (&mutex);
}
```

```
void *escritor (void*)
{ while (true)
    { pthread_mutex_lock (&mutex);
        Controlador.pedido_escribir();
        pthread_mutex_unlock (&mutex);
        //Leer sobre la BD
        pthread_mutex_lock (&mutex);
        Controlador.libera_escribir ();
        pthread_mutex_unlock (&mutex);
    }
}
```

El próximo paso es reemplazar los llamados de los procedimientos por el código de los mismos

Ejemplo: Lectores y escritores

```
void *escritor (void*)
{ while (true)
   { pthread_mutex_lock (&mutex);
     if (nr>0 OR nw>0)
       \{ dw = dw + 1; \}
        pthread cond wait (& ok escribir, &mutex);
     else nw = nw + 1;
     pthread mutex unlock (&mutex);
     //Escribe sobre la BD
     pthread mutex lock (&mutex);
     if (dw > 0)
       \{ dw = dw - 1 : 
        pthread cond signal(&ok escribir);
     else
       \{ nw = nw - 1; \}
        if (dr > 0)
          \{ nr = dr :
           dr = 0:
           pthread cond broadcast(&ok leer);
     pthread_mutex_unlock (&mutex);
 pthreads_exit();
```

```
void *lector(void*)
{ while (true)
   { pthread mutex lock (&mutex);
     if (nw>0)
       \{ dr = dr + 1; \}
        pthread_cond_wait (& ok_leer, &mutex);
     else nr = nr + 1;
     pthread mutex unlock (&mutex);
     //Leer sobre la BD
     pthread_mutex_lock (&mutex);
     nr = nr - 1;
     if (nr == 0 \text{ and } dw > 0)
      \{ dw = dw - 1; \}
        pthread cond signal(&ok escribir);
        nw = nw + 1;
     pthread mutex unlock (&mutex);
  pthreads exit();
```