Programación Concurrente ATIC Redictado de Programación Concurrente

Clase 2



Facultad de Informática UNLP

Links a los archivos con audio (formato MP4)

El archivo con la clase con audio está en formato MP4. En el link de abajo está el video comprimido en archivo RAR.

◆ Sincronización por Variables Compartidas (Locks — Barreras)
https://drive.google.com/uc?id=1B_pFlBswRc19QUIz8srb9LJ2MHcDeJgc&export=download

Sincronización por Variables Compartidas

Locks - Barreras



Herramientas para la concurrencia

> Memoria Compartida

- Variables compartidas
- Semáforos
- Monitores

> Memoria distribuida (pasaje de mensajes)

- Mensajes asincrónicos
- Mensajes sincrónicos
- Remote Procedure Call (RPC)
- Rendezvous

Locks y barreras

Problema de la Sección Crítica: implementación de acciones atómicas en software (**locks**).

Barrera: punto de sincronización que todos los procesos deben alcanzar para que cualquier proceso pueda continuar.

En la técnica de *busy waiting* un proceso chequea repetidamente una condición hasta que sea verdadera:

- Ventaja de implementarse con instrucciones de cualquier procesador.
- Ineficiente en multiprogramación (cuando varios procesos comparten el procesador y la ejecución es intercalada).
- Aceptable si cada proceso ejecuta en su procesador.

Las soluciones a este problema pueden usarse para implementar sentencias *await* arbitrarias.

¿Qué propiedades deben satisfacer los protocolos de entrada y salida?.

El problema de la Sección Crítica Propiedades a cumplir

Exclusión mutua: A lo sumo un proceso está en su SC

Ausencia de Deadlock (Livelock): si 2 o más procesos tratan de entrar a sus SC, al menos uno tendrá éxito.

Ausencia de Demora Innecesaria: si un proceso trata de entrar a su SC y los otros están en sus SNC o terminaron, el primero no está impedido de entrar a su SC.

Eventual Entrada: un proceso que intenta entrar a su SC tiene posibilidades de hacerlo (eventualmente lo hará).

• Solución trivial (SC). Pero, ¿cómo se implementan los ()?

El problema de la Sección Crítica Implementación de sentencias *await*

- Cualquier solución al problema de la SC se puede usar para implementar una acción atómica incondicional $\langle S; \rangle \Rightarrow$ SCEnter; S; SCExit
- Para una acción atómica condicional ⟨await (B) S;⟩ ⇒
 SCEnter; while (not B) {SCExit; SCEnter;} S; SCExit;
- Si S es skip, y B cumple ASV, (await (B);) puede implementarse por medio de \Rightarrow while (not B) skip;

Correcto, pero *ineficiente*: un proceso está spinning continuamente saliendo y entrando a SC hasta que otro altere una variable referenciada en *B*.

Para reducir contención de memoria ⇒
 SCEnter; while (not B) {SCExit; Delay; SCEnter;} S; SCExit;

Solución hardware: deshabilitar interrupciones

```
process SC[i=1 to n] {
    while (true) {
        deshabilitar interrupciones;  # protocolo de entrada
        sección crítica;
        habilitar interrupciones;  # protocolo de salida
        sección no crítica;
    }
}
```

- Solución correcta para una máquina monoprocesador.
- Durante la SC no se usa la multiprogramación → penalización de performance
- La solución no es correcta en un multiprocesador.

El problema de la Sección Crítica. Solución de "grano grueso"

bool in1=false, in2=false # MUTEX: \neg (in1 \wedge in2) #

• No asegura el invariante MUTEX ⇒ solución de "grano grueso"

```
process SC1
{ while (true)
    {(await (not in2) in1 = true;)
        sección crítica;
        in1 = false;
        sección no crítica;
    }
}
```

```
process SC2
{ while (true)
    { (await (not in1) in2 = true; )
        sección crítica;
        in2 = false;
        sección no crítica;
    }
}
```

¿Satisface las 4 propiedades?

Solución de "grano grueso" - ¿Cumple las condiciones?

Exclusión mutua: por construcción, SC1 y SC2 se excluyen en el acceso a la SC.

```
bool in1=false, in2=false # MUTEX: \neg(in1 \wedge in2) #
```

```
process SC1
{ while (true)
    {(await (not in2) in1 = true;)}
    sección crítica;
    in1 = false;
    sección no crítica;
    }
}

process SC2
{ while (true)
    {(await (not in1) in2 = true;)}
    sección crítica;
    in2 = false;
    sección no crítica;
    }
}
```

Ausencia de deadlock: si hay deadlock, SC1 y SC2 están bloqueados en su protocolo de entrada \Rightarrow in1 e in2 serían *true* a la vez. Esto NO puede darse ya que ambas son falsas en ese punto (lo son inicialmente, y al salir de SC, cada proceso vuelve a serlo).

Ausencia de demora innecesaria: si SC1 está fuera de su SC o terminó, **in1** es *false*; si SC2 está tratando de entrar a SC y no puede, **in1** es *true*; $(\neg in1 \land in1 = false) \Rightarrow no$ *hay demora innecesaria*.

Solución de "grano grueso" - ¿Cumple las condiciones?

```
bool in1=false, in2=false # MUTEX: \neg(in1 \wedge in2) #
```

```
process SC1
{ while (true)
    {(await (not in2) in1 = true;)}
    sección crítica;
    in1 = false;
    sección no crítica;
    }
}

process SC2
{ while (true)
    {(await (not in1) in2 = true;)}
    sección crítica;
    in2 = false;
    sección no crítica;
    }
}
```

Eventual Entrada:

- Si SC1 está tratando de entrar a su SC y no puede, SC2 está en SC (**in2** es *true*). Un proceso que está en SC eventualmente sale \rightarrow **in2** será *false* y la guarda de SC1 *true*.
- Análogamente para SC2.
- Si los procesos corren en procesadores iguales y el tiempo de acceso a SC es finito, las guardas son *true* con infinita frecuencia.

Se garantiza la eventual entrada con una política de scheduling fuertemente fair.

El problema de la Sección Crítica. Solución de "grano grueso"

bool in1=false, in2=false # MUTEX: ¬(in1 ∧ in2) #

```
process SC1
{ while (true)
    {(await (not in2) in1 = true;)}
    sección crítica;
    in1 = false;
    sección no crítica;
    }
}

process SC2
{ while (true)
    {(await (not in1) in2 = true;)}
    sección crítica;
    in2 = false;
    sección no crítica;
    }
}
```

• ¿Si hay n procesos? \rightarrow Cambio de variables.

bool lock=false; # lock = in1 v in2 #

```
process SC2
{ while (true)
      { (await (not lock) lock= true; )
            sección crítica;
            lock= false;
            sección no crítica;
        }
}
```

Solución de "grano grueso"

bool lock=false; # lock = in1 v in2 #

• Generalizar la solución a *n* procesos

```
process SC [i=1..n]
{ while (true)
     {(await (not lock) lock= true;)}
          sección crítica;
          lock = false;
          sección no crítica;
     }
}
```

Solución de "grano fino": Spin Locks

Objetivo: hacer "atómico" el await de grano grueso.

Idea: usar instrucciones como *Test & Set* (TS), *Fetch & Add* (FA) o *Compare & Swap*, disponibles en la mayoría de los procesadores.

¿Como funciona Test & Set?

```
bool TS (bool ok);
{ < bool inicial = ok;
    ok = true;
    return inicial; >
}
```

Solución de "grano fino": Spin Locks

```
bool lock = false;
process SC [i=1..n]
{ while (true)
    {\(await\) (not\) lock = true;}
    sección crítica;
    lock = false;
    sección no crítica;
}
}
```

Solución tipo "spin locks": los procesos se quedan iterando (spinning) mientras esperan que se limpie lock.

Cumple las 4 propiedades si el scheduling es fuertemente fair.

Una política débilmente fair es aceptable (rara vez todos los procesos están simultáneamente tratando de entrar a su SC).

Solución de "grano fino": Spin Locks

TS escribe siempre en lock aunque el valor no cambie \Rightarrow Mejor **Test-and-Test-and-Set**

Memory contention se reduce, pero no desaparece. En particular, cuando *lock* pasa a *false* posiblemente todos intenten hacer TS.

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Spin locks \Rightarrow no controla el orden de los procesos demorados \Rightarrow es posible que alguno no entre nunca si el scheduling no es fuertemente fair (*race conditions*).

Algoritmo Tie-Breaker (2 procesos): protocolo de SC que requiere scheduling sólo débilmente fair y no usa instrucciones especiales ⇒ más complejo.

Usa una variable por cada proceso para indicar que el proceso comenzó a ejecutar su protocolo de entrada a la sección crítica, y una variable adicional para romper empates, indicando qué proceso fue el último en comenzar dicha entrada ⇒ esta última variable es compartida y de acceso protegido.

Demora (quita prioridad) al último en comenzar su entry protocol.

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Solución de "Grano Grueso" al Algoritmo Tie-Breaker

```
bool in1 = false, in2 = false;
int ultimo = 1;
process SC1 {
  while (true) {
                      ultimo = 1; in1 = true;
                      ⟨await (not in2 or ultimo==2);⟩
                      sección crítica;
                      in1 = false;
                      sección no crítica;
process SC2 {
  while (true) {
                      ultimo = 2; in2 = true;
                      ⟨await (not in1 or ultimo==1);⟩
                      sección crítica;
                      in2 = false;
                      sección no crítica;
```

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Solución de "Grano Fino" al Algoritmo Tie-Breaker

```
bool in1 = false, in2 = false;
int ultimo = 1;
process SC1 {
  while (true) {
                      in1 = true; ultimo = 1;
                      while (in2 and ultimo == 1) skip;
                      sección crítica;
                      in1 = false;
                      sección no crítica;
process SC2 {
  while (true) {
                      in2 = true; ultimo = 2;
                      while (in1 and ultimo == 2) skip;
                      sección crítica;
                      in2 = false;
                      sección no crítica;
```

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Generalización a *n* procesos:

- Si hay *n* procesos, el protocolo de entrada en cada uno es un *loop* que itera a través de *n-1* etapas.
- En cada etapa se usan instancias de *tie-breaker* para dos procesos para determinar cuáles avanzan a la siguiente etapa.

• Si a lo sumo a un proceso a la vez se le permite ir por las n-1 etapas \Rightarrow a lo sumo uno a

la vez puede estar en la SC.



Problema de la Sección Crítica. Solución Fair: algoritmo *Ticket*

Tie-Breaker n-proceso \Rightarrow complejo y costoso en tiempo.

Algoritmo Ticket: se reparten números y se espera a que sea el turno.

Los procesos toman un número mayor que el de cualquier otro que espera ser atendido; luego esperan hasta que todos los procesos con número más chico han sido atendidos.

Problema de la Sección Crítica. Solución Fair: algoritmo *Ticket*

Potencial problema: los valores de *próximo* y *turno* son ilimitados. En la práctica, podrían resetearse a un valor chico (por ejemplo, 1).

Cumplimiento de las propiedades:

- El predicado *TICKET* es un invariante global, pues *número* es leído e incrementado en una acción atómica y *próximo* es incrementado en una acción atómica \Rightarrow hay a lo sumo un proceso en la SC.
- La ausencia de deadlock y de demora innecesaria resultan de que los valores de *turno* son únicos.
- Con scheduling débilmente fair se asegura eventual entrada

El **await** puede implementarse con busy waiting (la expresión booleana referencia una sola variable compartida).

El incremento de *proximo* puede ser un load/store normal (a lo sumo un proceso puede estar ejecutando su protocolo de salida)

Problema de la Sección Crítica. Solución Fair: algoritmo *Ticket*

¿Cómo se implementa la primera acción atómica donde se asigna el número?

• Sea Fetch-and-Add una instrucción con el siguiente efecto:

```
FA(var,incr): < temp = var; var = var + incr; return(temp) >
```

Solución Fair: algoritmo Bakery

 $Ticket \Rightarrow$ si no existe FA se debe simular con una SC y la solución puede no ser fair.

Algoritmo Bakery: Cada proceso que trata de ingresar recorre los números de los demás y se auto asigna uno mayor. Luego espera a que su número sea el menor de los que esperan.

Los procesos se chequean entre ellos y no contra un global.

- El algoritmo *Bakery* es más complejo, pero es *fair* y no requiere instrucciones especiales.
- No requiere un contador global *proximo* que se "entrega" a cada proceso al llegar a la SC.

Solución Fair: algoritmo Bakery

```
 \begin{aligned} &\inf turno[1:n] = ([n] \ 0); \\ &\{BAKERY: \ (\forall i: \ 1 \leq i \leq n: \ (SC[i] \ est\'a \ en \ su \ SC) \Rightarrow (turno[i] > 0) \land (\ \forall j: \ 1 \leq j \leq n, \ j \neq i: \ turno[j] = 0 \lor turno[j] < turno[j] \ ) \ ) \end{aligned}  process SC[i = 1 \ to \ n]  \left\{ \begin{array}{c} \text{while } (true) \\ \text{while } (true) \\ \text{for } [j = 1 \ to \ n \ st \ j <> i] \ \langle \ await \ (turno[j] == 0 \ or \ turno[i] < turno[j]); \ \rangle \\ \text{secci\'on cr\'itica} \\ \text{turno[i]} = 0; \\ \text{secci\'on no cr\'itica} \end{array}
```

Esta solución de grano grueso no es implementable directamente:

- La asignación a turno[i] exige calcular el máximo de n valores.
- El await referencia una variable compartida dos veces.

Solución Fair: algoritmo Bakery

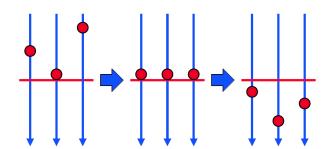
```
int turno[1:n] = ([n] 0);
 {BAKERY: (\forall i: 1 \le i \le n: (SC[i] \text{ está en su } SC) \Rightarrow (turno[i] > 0) \land (\forall j: 1 \le j \le n, j \ne i: j \ge n, j \ne i: j \ge n, j \ne i: j \ne n, j \ne i: j \ne n, j \ne n, j \ne i: j \ne n, j 
 turno[j] = 0 \lor turno[i] < turno[j]))
 process SC[i = 1 \text{ to } n]
                  while (true)
                                           { turno[i] = 1; //indica que comenzó el protocolo de entrada
                                                           turno[i] = max(turno[1:n]) + 1;
                                                           for [i = 1 \text{ to n st } i != i] //espera su turno
                                                                                             while (turno[j] != 0) and ((turno[i],i) > (turno[j],j)) \rightarrow skip;
                                                               sección crítica
                                                               turno[i] = 0;
                                                               sección no crítica
```



Sincronización Barrier

Sincronización barrier: una barrera es un punto de demora a la que deben llegar todos los procesos antes de permitirles pasar y continuar su ejecución.

Dependiendo de la aplicación las barreras pueden necesitar reutilizarse más de una vez (por ejemplo en algoritmos iterativos).



Sincronización *Barrier*Contador Compartido

n procesos necesitan encontrarse en una barrera:

- Cada proceso incrementa una variable *Cantidad* al llegar.
- Cuando *Cantidad* es *n* los procesos pueden pasar.

• Se puede implementar con:

```
FA(cantidad,1);
while (cantidad <> n) skip;
```

Sincronización *Barrier*Contador Compartido

¿Cuando se reinicia Cantidad en 0 para la siguiente iteración?

Sincronización Barrier

Flags y Coordinadores

- Si no existe $FA \rightarrow Puede distribuirse$ Cantidad usando n variables (arreglo arribo[1..n]).
- El await pasaría a ser:
 (await (arribo[1] + ... + arribo[n] == n);)
- Reintroduce contención de memoria y es ineficiente.

Puede usarse un conjunto de valores adicionales y un proceso más ⇒ Cada Worker espera por un único valor

```
int arribo[1:n] = ([n] 0), continuar[1:n] = ([n] 0);
process Worker[i=1 to n]
{ while (true)
             código para implementar la tarea i;
             arribo[i] = 1;
             \langle await (continuar[i] == 1); \rangle
             continuar[i] = 0;
process Coordinador
{ while (true)
             for [i = 1 \text{ to } n]
                  \{ \langle \text{ await (arribo[i] == 1); } \rangle \}
                     arribo[i] = 0;
             for [i = 1 \text{ to } n] continuar[i] = 1;
```

Sincronización *Barrier* Flags y Coordinadores

```
int arribo[1:n] = ([n] 0), continuar[1:n] = ([n] 0);
process Worker[i=1 to n]
{ while (true)
            código para implementar la tarea i;
            arribo[i] = 1;
            while (continuar[i] == 0) skip;
            continuar[i] = 0;
process Coordinador
{ while (true)
            for [i = 1 \text{ to } n]
                 { while (arribo[i] == 0) skip;
                  arribo[i] = 0;
            for [i = 1 \text{ to } n] continuar[i] = 1;
```

Sincronización Barrier Árboles

• Problemas:

- Requiere un proceso (y procesador) extra.
- El tiempo de ejecución del coordinador es proporcional a *n*.

Posible solución:

- Combinar las acciones de Workers y Coordinador, haciendo que cada Worker sea también Coordinador.
- Por ejemplo, Workers en forma de árbol: las señales de arribo van hacia arriba en el árbol, y las de continuar hacia abajo \Rightarrow combining tree barrier (más eficiente para n grande).

Sincronización *Barrier*Barreras Simétrica

- En *combining tree barrier* los procesos juegan diferentes roles.
- Una *Barrera Simétrica* para *n* procesos se construye a partir de pares de barreras simples para dos procesos:

```
W[i]:: \langle \text{ await (arribo[i] == 0); } \rangle \\ \text{arribo[i] = 1;} \\ \langle \text{ await (arribo[j] == 1); } \rangle \\ \text{arribo[j] = 0;} \\ W[j]:: \langle \text{ await (arribo[j] == 0); } \rangle \\ \text{arribo[j] = 1;} \\ \langle \text{ await (arribo[i] == 1); } \rangle \\ \text{arribo[i] = 0;}
```

• ¿Cómo se combinan para construir una barrera n proceso? Worker[1:n] arreglo de procesos. Si n es potencia de $2 \Rightarrow Butterfly Barrier$.

Workers	1	2	3	4	5	6	7	8
Etapa 1							_	
Etapa 2								
Etapa 3								

- log_2n etapas: cada *worker* sincroniza con uno distinto en cada etapa.
- En la etapa s, un worker sincroniza con otro a distancia 2^{s-1} .
- Cuando cada worker pasó log₂n etapas, todos pueden seguir.

Sincronización Barrier

Barreras Simétrica – Butterfly barrier

```
int E = log(N);
int arribo[1:N] = ([N] \ 0);
process P[i=1..N]
{ int j;
   while (true)
     { //Sección de código anterior a la barrera.
       //Inicio de la barrera
        for (etapa = 1; etapa \le E; etapa++)
          \{ j = (i-1) \text{ XOR } (1 << (\text{etapa-1})); \}
                                                  //calcula el proceso con cual sincronizar
             while (arribo[i] == 1) \rightarrow skip;
             arribo[i] = 1;
             while (arribo[j] == 0) \rightarrow skip;
             arribo[i] = 0;
        //Fin de la barrera
        //Sección de código posterior a la barrera.
```

Defectos de la sincronización por busy waiting

- ➤ Protocolos "busy-waiting": complejos y sin clara separación entre variables de sincronización y las usadas para computar resultados.
- Es difícil diseñar para probar corrección. Incluso la verificación es compleja cuando se incrementa el número de procesos.
- Es una técnica ineficiente si se la utiliza en multiprogramación. Un procesador ejecutando un proceso *spinning* puede ser usado de manera más productiva por otro proceso.

Necesidad de herramientas para diseñar protocolos de sincronización.