

6. Foliensatz

Betriebssysteme und Rechnernetze

Prof. Dr. Christian Baun

Frankfurt University of Applied Sciences
(1971–2014: Fachhochschule Frankfurt am Main)
Fachbereich Informatik und Ingenieurwissenschaften
christianbaun@fb2.fra-uas.de

Lernziele dieses Foliensatzes

- Am Ende dieses Foliensatzes kennen/verstehen Sie...
 - was **kritische Abschnitte** und **Wettlaufsituationen** sind
 - was **Synchronisation** ist
 - wie **Signalisierung** die Ausführungsreihenfolge der Prozesse beeinflusst
 - wie mit **Blockieren** kritische Abschnitte gesichert werden
 - welche Probleme (**Verhungern** und **Deadlocks**) beim Blockieren entstehen können
 - wie **Deadlock-Erkennung mit Matrizen** funktioniert
 - verschiedene Möglichkeiten der **Kommunikation** zwischen Prozessen:
 - **Gemeinsamer Speicher** (Shared Memory)
 - **Nachrichtenwarteschlangen** (Message Queues)
 - **Pipes**
 - **Sockets**
 - verschiedene Möglichkeiten der **Kooperation** von Prozessen
 - wie **Semaphoren** kritische Abschnitte sichern können

Übungsblatt 6 wiederholt die für die Lernziele relevanten Inhalte dieses Foliensatzes

Interprozesskommunikation (IPC)

- Prozesse müssen nicht nur Operationen auf Daten ausführen, sondern auch:
 - sich gegenseitig aufrufen
 - aufeinander warten
 - sich abstimmen
 - kurz gesagt: Sie müssen miteinander **interagieren**
- Bei **Interprozesskommunikation** (IPC) ist zu klären:
 - Wie kann ein Prozess Informationen an andere weiterreichen?
 - Wie können mehrere Prozesse auf gemeinsame Ressourcen zugreifen?

Frage: Wie verhält es sich hier mit Threads?

- Bei Threads gelten die gleichen Herausforderungen und Lösungen wie bei Interprozesskommunikation mit Prozessen
- Nur die Kommunikation zwischen den Threads eines Prozesses ist problemlos möglich, weil sie im gleichen Adressraum agieren

Kritische Abschnitte

- Laufen mehrere parallel ausgeführte Prozesse, unterscheidet man:
 - **Unkritische Abschnitte:** Die Prozesse greifen gar nicht oder nur lesend auf gemeinsame Daten zu
 - **Kritische Abschnitte:** Die Prozesse greifen lesend und schreibend auf gemeinsame Daten zu
 - Kritische Abschnitte dürfen nicht von mehreren Prozessen gleichzeitig durchlaufen werden
- Damit Prozesse auf gemeinsam genutzten Speicher (\implies Daten) zugreifen können, ist **wechselseitiger Ausschluss** (*Mutual Exclusion*) nötig

Kritische Abschnitte – Beispiel: Drucker-Spooler

Prozess X

next_free_slot = in; (16)

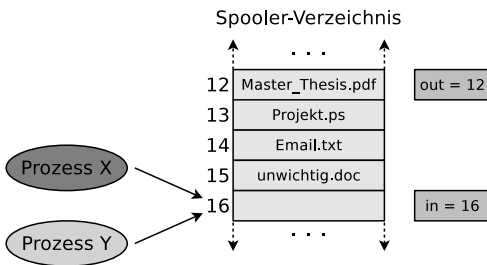
Speichere Eintrag in next_free_slot; (16)
in = next_free_slot + 1; (17)

Prozess Y

Prozesswechsel

next_free_slot = in; (16)
Speichere Eintrag in next_free_slot; (16)
in = next_free_slot + 1; (17)

Prozesswechsel



- Das Spooler-Verzeichnis ist konsistent
 - Aber der Eintrag von **Prozess Y** wurde von **Prozess X** überschrieben und ging verloren
- Eine solche Situation heißt **Race Condition**

Race Condition (*Wettlaufsituation*)

- **Unbeabsichtigte Wettlaufsituation** zweier Prozesse, die den Wert der gleichen Speicherstelle ändern wollen
 - Das Ergebnis eines Prozesses hängt von der Reihenfolge oder dem zeitlichen Ablauf anderer Ereignisse ab
 - Häufiger Grund für schwer auffindbare Programmfehler
- Problem: Das Auftreten und die Symptome hängen von unterschiedlichen Ereignissen ab
 - Bei jedem Testdurchlauf können die Symptome unterschiedlich sein oder verschwinden
- Vermeidung ist u.a durch das Konzept der **Semaphore** (\implies Folie 54) möglich

Therac-25: Race Condition mit tragischem Ausgang (1/2)

- Therac-25 ist ein Elektronen-Linearbeschleuniger zur Strahlentherapie von Krebstumoren
- Verursachte Mitte der 80er Jahre in den USA Unfälle durch mangelhafte Programmierung und Qualitätssicherung
 - Einige Patienten erhielten eine bis zu hundertfach erhöhte Strahlendosis

Bildquelle: Google Bildersuche



Therac-25: Race Condition mit tragischem Ausgang (2/2)

An Investigation of the Therac-25 Accidents. Nancy Leveson, Clark S. Turner
IEEE Computer, Vol. 26, No. 7, July 1993, S.18-41
http://courses.cs.vt.edu/~cs3604/lib/Therac_25/Therac_1.html

- 3 Patienten starben wegen Programmfehlern
- 2 Patienten starben durch eine Race Condition, die zu inkonsistenten Einstellungen des Gerätes und damit zu erhöhter Strahlendosis führte
 - Der Kontroll-Prozess synchronisierte nicht korrekt mit dem Prozess der Eingabeaufforderung
 - Der Fehler trat nur dann auf, wenn die Bedienung zu schnell erfolgte
 - Bei Tests trat der Fehler nicht auf, weil es Erfahrung (Routine) erforderte, um das Gerät so schnell zu bedienen



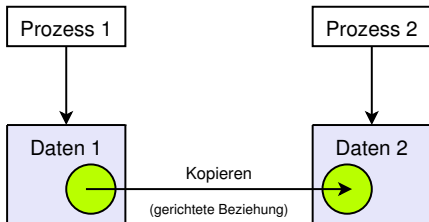
Bildquelle: <http://www.ircrisk.com/blognet/>

Kommunikation vs. Kooperation

- Die Prozessinteraktion besitzt 2 Aspekte:
 - Funktionaler Aspekt: **Kommunikation** und **Kooperation**
 - Zeitlicher Aspekt: **Synchronisation**

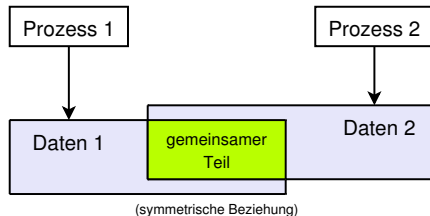
Kommunikation

(= expliziter Datentransport)



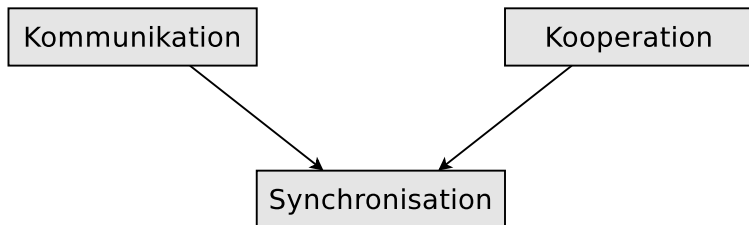
Kooperation

(= Zugriff auf gemeinsame Daten)



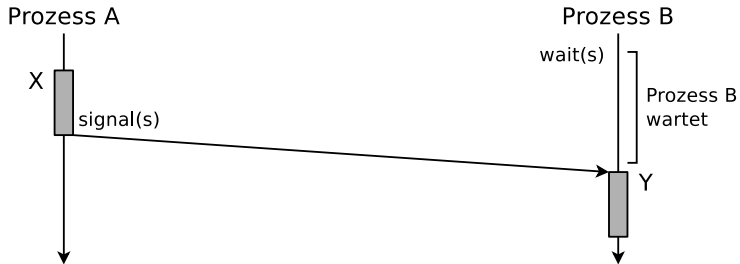
Interaktionsformen

- Kommunikation und Kooperation basieren auf Synchronisation
 - Synchronisation ist die elementarste Form der Interaktion
 - Grund: Kommunikation und Kooperation benötigen eine zeitliche Abstimmung zwischen den Interaktionspartnern, um korrekte Ergebnisse zu erhalten
 - Darum behandeln wir zuerst die **Synchronisation**

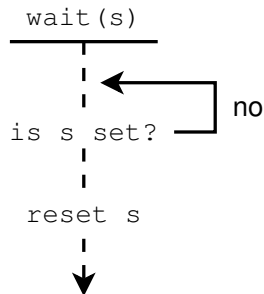
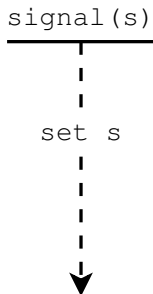


Signalisierung

- Eine Möglichkeit um Prozesse zu synchronisieren
- Mit Signalisierung wird eine **Ausführungsreihenfolge** festgelegt
- Beispiel: Abschnitt **X** von Prozess P_A soll **vor** Abschnitt **Y** von Prozess P_B ausgeführt werden
 - Die Operation `signal` signalisiert, wenn Prozess P_A den Abschnitt **X** abgearbeitet hat
 - Prozess P_B muss eventuell auf das Signal von Prozess P_A warten



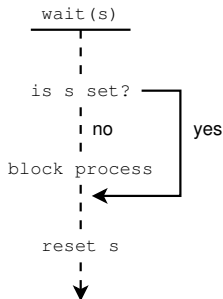
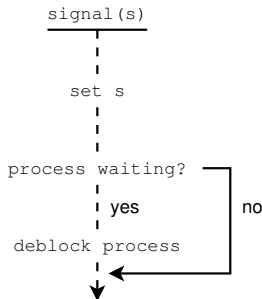
Einfachste Form der Signalisierung (aktives Warten)



- Die Abbildung zeigt **aktives Warten** an der Signalvariable `s`
 - Die Signalvariable kann sich zum Beispiel in einer lokalen Datei befinden
 - Nachteil: Rechenzeit der CPU wird verschwendet, weil die `wait`-Operation den Prozessor in regelmäßigen Abständen belegt
- Diese Technik heißt auch **Warteschleife** oder **Spinlock**

Signalisieren und Warten

- Besseres Konzept: Prozess P_B blockieren, bis Prozess P_A den Abschnitt **X** abgearbeitet hat
 - Vorteil: Vergeudet keine Rechenzeit des Prozessors
 - Nachteil: Es kann nur ein Prozess warten
 - Diese Technik heißt in der Literatur auch **passives Warten**

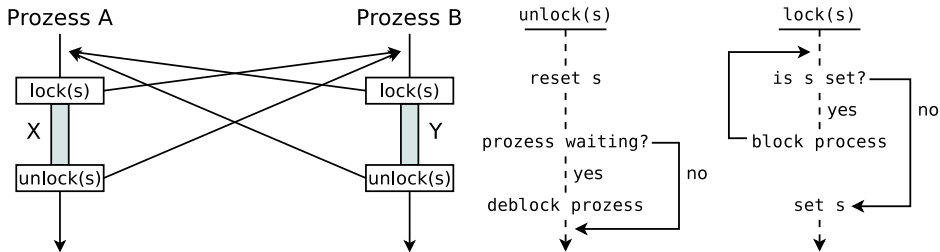


Eine Möglichkeit, um unter Linux eine Ausführungsreihenfolge mit passivem Warten festzulegen, ist die Funktion `sigsuspend`. Damit blockiert sich ein Prozess so lange selbst, bis ein anderer Prozess ihm mit der Funktion `kill` (oder dem gleichnamigen Systemaufruf) ein passendes Signal (meist `SIGUSR1` oder `SIGUSR2`) sendet und somit signalisiert, dass er weiterarbeiten soll.

Alternative Systemaufrufe und Funktionsaufrufe, mit denen sich ein Prozess selbst so lange blockieren kann, bis er durch einen Systemaufruf wieder geweckt wird, sind `pause` und `sleep`.

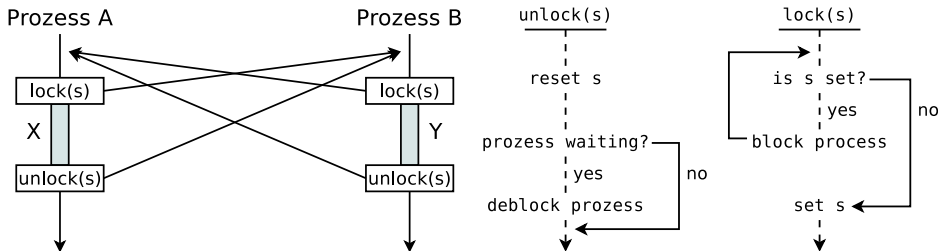
Schutz kritischer Abschnitte durch Sperren / Blockieren

- Beim Signalisieren wird immer eine Ausführungsreihenfolge festgelegt
 - Soll aber einfach nur sichergestellt werden, dass es **keine Überlappung** in der Ausführung der kritischen Abschnitte gibt, können die beiden Operationen `lock` und `unlock` eingesetzt werden



- Sperren (Blockieren) vermeidet Überlappungen bei der Abarbeitung von 2 kritischen Abschnitten
 - Beispiel: Kritische Abschnitte **X** von Prozess P_A und **Y** von Prozess P_B

Sperren und Freigeben von Prozessen unter Linux (1/2)



Hilfsreiche Systemaufrufen und Bibliotheksfunktion um die Operationen **lock** und **unlock** unter Linux zu realisieren

sigsuspend, kill, pause und sleep

- Alternative 1: Realisierung von Sperren mit den Signalen **SIGSTOP** (Nr. 19) und **SIGCONT** (Nr. 18)
 - Mit **SIGSTOP** kann ein anderer Prozess gestoppt werden
 - Mit **SIGCONT** kann ein anderer Prozess reaktiviert werden

Sperren und Freigeben von Prozessen unter Linux (2/2)

- Alternative 2: Eine lokale Datei dient als Sperrmechanismus für wechselseitigen Ausschluss
 - Jeder Prozess prüft vor dem Eintritt in seinen kritischen Abschnitt, ob er die Datei exklusiv öffnen kann
 - z.B. mit dem Systemaufruf `open` oder der Bibliotheksfunktion `fopen`
 - Ist das nicht der Fall, muss er für eine bestimmte Zeit pausieren (z.B. mit dem Systemaufruf `sleep`) und es danach erneut versuchen (**aktives Warten**)
 - Alternativ kann er sich mit `sleep` oder `pause` selbst pausieren und hoffen, dass der Prozess, der bereits die Datei geöffnet hat ihn nach Abschluss seines kritischen Abschnitts mit einem Signal deblockiert (**passives Warten**)

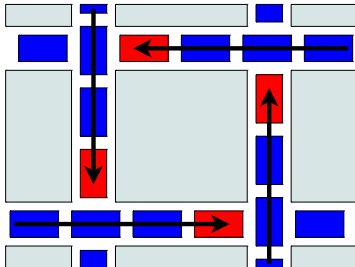
Zusammenfassung: Unterschied zwischen Signalisieren und Blockieren

- **Signalisieren** legt die Ausführungsreihenfolge fest
Beispiel: Abschnitt X von Prozess P_A vor Abschnitt Y von P_B ausführen
- **Sperren / Blockieren** sichert kritische Abschnitte
Die Reihenfolge, in der die Prozesse ihre kritische Abschnitte abarbeiten, ist nicht festgelegt! Es wird nur sichergestellt, dass es keine Überlappung in der Ausführung der kritischen Abschnitte gibt

Probleme, die durch Blockieren entstehen

Bildquelle: Google Bildersuche

- **Verhungern** (Starvation)
 - Hebt ein Prozess eine Sperre nicht wieder auf, müssen die anderen Prozesse unendlich lange auf die Freigabe warten
- **Verklemmung** (Deadlock)
 - Es warten mehrere Prozesse gegenseitig auf die von ihnen gesperrten Ressourcen, sperren sie sich gegenseitig
 - Da alle am Deadlock beteiligten Prozesse (ewig) warten, kann keiner ein Ereignis auslösen, dass die Situation auflöst



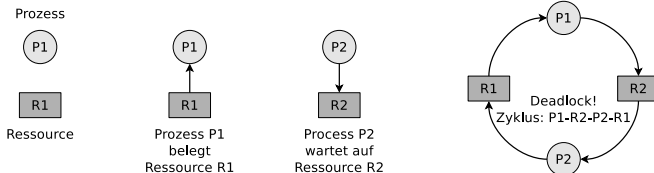
Bedingungen für Deadlocks

System Deadlocks. E. G. Coffman, M. J. Elphick, A. Shoshani. Computing Surveys, Vol. 3, No. 2, June 1971, S.67-78.
http://people.cs.umass.edu/~mcorner/courses/691J/papers/TS/coffman_deadlocks/coffman_deadlocks.pdf

- Damit ein Deadlock entstehen kann, müssen folgende Bedingungen gleichzeitig erfüllt sein:
 - **Wechselseitiger Ausschluss** (*mutual exclusion*)
 - Mindestens 1 Ressource wird von genau einem Prozess belegt oder ist verfügbar \implies nicht gemeinsam nutzbar (*non-sharable*)
 - **Anforderung weiterer Betriebsmittel** (*hold and wait*)
 - Ein Prozess, der bereits mindestens 1 Ressource belegt, fordert weitere Ressourcen an, die von einem anderen Prozess belegt sind
 - **Ununterbrechbarkeit** (*no preemption*)
 - Die Ressourcen, die ein Prozess besitzt, können nicht vom Betriebssystem entzogen, sondern nur durch ihn selbst freigegeben werden
 - **Zyklische Wartebedingung** (*circular wait*)
 - Es gibt eine zyklische Kette von Prozessen
 - Jeder Prozess fordert eine Ressource an, die der nächste Prozess in der Kette besitzt
- Fehlt eine der genannten Bedingungen, kann kein Deadlock entstehen

Betriebsmittel-Graphen

- Mit gerichteten Graphen können die Beziehungen von Prozessen und Ressourcen dargestellt werden
- So lassen sich auch Deadlocks modellieren
 - Die Knoten sind...
 - **Prozesse:** Sind als Kreise dargestellt
 - **Ressourcen:** Sind als Rechtecke dargestellt
 - Eine Kante von einem Prozess zu einer Ressource heißt:
 - Der Prozess ist blockiert, weil er auf die Ressource wartet
 - Eine Kante von einer Ressource zu einem Prozess heißt:
 - Der Prozess belegt die Ressource



Deadlock-Erkennung mit Matrizen

- Ein Nachteil der Deadlock-Erkennung mit Betriebsmittel-Graphen ist, dass man damit nur einzelne Ressourcen darstellen kann
 - Gibt es mehrere Kopien (Instanzen) einer Ressource, sind Graphen zur Darstellung bzw. Erkennung von Deadlocks ungeeignet
 - Existieren von einer Ressource mehrere Instanzen, kann ein matrizenbasiertes Verfahren verwendet werden, das 2 Vektoren und 2 Matrizen benötigt
- Wir definieren 2 Vektoren
 - **Ressourcenvektor** (*Existing Resource Vektor*)
 - Zeigt an, wie viele Ressourcen von jeder Klasse existieren
 - **Ressourcenrestvektor** (*Available Resource Vektor*)
 - Zeigt an, wie viele Ressourcen von jeder Klasse frei sind
- Zusätzlich sind 2 Matrizen nötig
 - **Belegungsmatrix** (*Current Allocation Matrix*)
 - Zeigt an, welche Ressourcen die Prozesse aktuell belegen
 - **Anforderungsmatrix** (*Request Matrix*)
 - Zeigt an, welche Ressourcen die Prozesse gerne hätten

Deadlock-Erkennung mit Matrizen – Beispiel (1/2)

Quelle des Beispiels: Tanenbaum. Moderne Betriebssysteme. Pearson. 2009

$$\text{Ressourcenvektor} = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

- 4 Ressourcen von Klasse 1 existieren
- 2 Ressourcen von Klasse 2 existieren
- 3 Ressourcen von Klasse 3 existieren
- 1 Ressource von Klasse 4 existiert

$$\text{Belegungsmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

- Prozess 1 belegt 1 Ressource von Klasse 3
- Prozess 2 belegt 2 Ressourcen von Klasse 1 und 1 Ressource von Klasse 4
- Prozess 3 belegt 1 Ressource von Klasse 2 und 2 Ressourcen von Klasse 3

$$\text{Ressourcenrestvektor} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

- 2 Ressourcen von Klasse 1 sind frei
- 1 Ressource von Klasse 2 ist frei
- Keine Ressourcen von Klasse 3 sind frei
- Keine Ressourcen von Klasse 4 sind frei

$$\text{Anforderungsmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

- Prozess 1 ist blockiert, weil keine Ressource von Klasse 4 frei ist
- Prozess 2 ist blockiert, weil keine Ressource von Klasse 3 frei ist
- **Prozess 3 ist nicht blockiert**

Deadlock-Erkennung mit Matrizen – Beispiel (2/2)

- Wurde Prozess 3 fertig ausgeführt, gibt er seine Ressourcen frei

$$\text{Ressourcenrestvektor} = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Anforderungsmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ - & - & - & - \end{bmatrix}$$

- 2 Ressourcen von Klasse 1 sind frei
- 2 Ressourcen von Klasse 2 sind frei
- 2 Ressourcen von Klasse 3 sind frei
- Keine Ressourcen von Klasse 4 sind frei
- Wurde Prozess 2 fertig ausgeführt, gibt er seine Ressourcen frei
- Prozess 1 kann nicht laufen, weil keine Ressource vom Typ 4 frei ist
- Prozess 2 ist nicht blockiert**

$$\text{Ressourcenrestvektor} = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Anforderungsmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 1 \\ - & - & - & - \\ - & - & - & - \end{bmatrix}$$

- Prozess 1 ist nicht blockiert** \Rightarrow kein Deadlock in diesem Beispiel

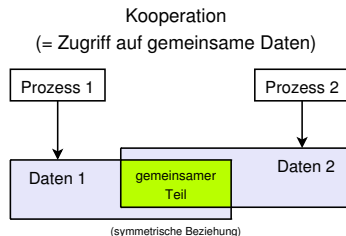
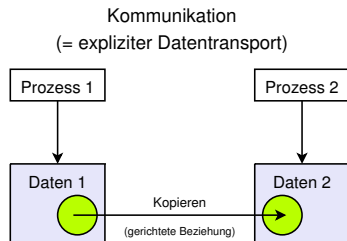
Fazit zu Deadlocks

- Manchmal wird die Möglichkeit von Deadlocks akzeptiert
 - Entscheidend ist, wie wichtig ein System ist
 - Ein Deadlock, der statistisch alle 5 Jahre auftritt, ist kein Problem in einem System das wegen Hardwareausfällen oder sonstigen Softwareproblemen jede Woche ein mal abstürzt
- Deadlock-Erkennung ist aufwendig und verursacht Overhead
- In allen Betriebssystemen sind Deadlocks möglich. Beispiele:
 - Prozesstabelle voll
 - Es können keine neuen Prozesse erzeugt werden
 - Maximale Anzahl von Inodes vergeben
 - Es können keine neuen Dateien und Verzeichnisse angelegt werden
- Die Wahrscheinlichkeit, dass so etwas passiert, ist gering, aber $\neq 0$
 - Solche potentiellen Deadlocks werden akzeptiert, weil ein gelegentlicher Deadlock nicht so lästig ist, wie die ansonsten nötigen Einschränkungen (z.B. nur 1 laufender Prozess, nur 1 offene Datei, mehr Overhead)

Kommunikation von Prozessen

• Kommunikation

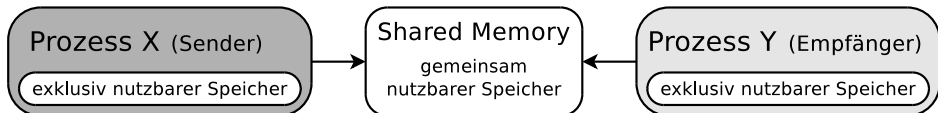
- Gemeinsamer Speicher (Shared Memory)
- Nachrichtenwarteschlangen (Message Queues)
- Pipes
- Sockets



Gemeinsamer Speicher – Shared Memory

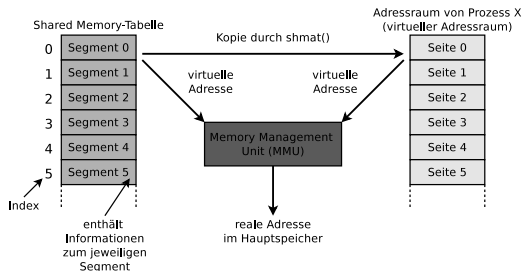
- Prozesskommunikation über einen gemeinsamen Speicher (Shared Memory) heißt auch **speicherbasierte Kommunikation**
- **Gemeinsame Speichersegmente** sind Speicherbereiche, auf die mehrere Prozesse direkt zugreifen können
 - Diese Speicherbereiche liegen im Adressraum mehrerer Prozesse
- Die Prozesse müssen die Zugriffe selbst koordinieren und sicherstellen, dass ihre Speicherzugriffe sich gegenseitig ausschließen
 - Der Empfänger-Prozess darf nichts aus dem gemeinsamen Speicher lesen, bevor der Sender-Prozess fertig geschrieben hat
 - Ist die Koordinierung der Zugriffe nicht sorgfältig \Rightarrow Inkonsistenzen

Bei den anderen Formen der Interprozesskommunikation garantiert das Betriebssystem die Synchronisation der Zugriffe



Gemeinsamer Speicher unter Linux/UNIX

- Unter Linux/UNIX speichert eine **Shared Memory Tabelle** mit Informationen über die existierenden gemeinsamen Speichersegmente
 - Zu diesen Informationen gehören: Anfangsadresse im Speicher, Größe, Besitzer (Benutzername und Gruppe) und Zugriffsrechte



- Ein gemeinsames Speichersegment wird immer über seine Indexnummer in der Shared Memory-Tabelle angesprochen

- **Vorteil:**

- Ein gemeinsames Speichersegment, das an keinen Prozess gebunden ist, wird nicht automatisch vom Betriebssystem gelöscht

Mit gemeinsamem Speicher arbeiten

Linux/UNIX-Betriebssysteme stellen 4 Systemaufrufe für die Arbeit mit gemeinsamem Speicher bereit

- `shmget()`: Gemeinsames Speichersegment erzeugen oder auf ein bestehendes zugreifen
- `shmat()`: Gemeinsames Speichersegment an einen Prozess anhängen
- `shmdt()`: Gemeinsames Speichersegment von einem Prozess lösen/freigeben
- `shmctl()`: Status (u.a. Zugriffsrechte) eines gemeinsamen Speichersegments abfragen, ändern oder es löschen

Ein Beispiel zur Arbeit mit gemeinsamen Speicherbereichen unter Linux finden sie zum Beispiel auf der Webseite der Vorlesung

ipcs

Informationen über bestehende gemeinsame Speichersegmente liefert das Kommando `ipcs`

Gemeinsames Speichersegment erzeugen (in C)

```
1 #include <sys/ipc.h>
2 #include <sys/shm.h>
3 #include <stdio.h>
4 #define MAXMEMSIZE 20
5
6 int main(int argc, char **argv) {
7     int shared_memory_id = 12345;
8     int returncode_shmget;
9
10    // Gemeinsames Speichersegment erzeugen
11    // IPC_CREAT = Speichersegment erzeugen, wenn es noch nicht existiert
12    // 0600 = Zugriffsrechte auf das neue gemeinsame Speichersegment
13    returncode_shmget = shmget(shared_memory_id, MAXMEMSIZE, IPC_CREAT | 0600);
14
15    if (returncode_shmget < 0) {
16        printf("Das gemeinsame Speichersegment konnte nicht erstellt werden.\n");
17        perror("shmget");
18    } else {
19        printf("Das gemeinsame Speichersegment wurde erstellt.\n");
20    }
21 }
```

```
$ ipcs -m
----- Shared Memory Segments -----
key          shmid      owner      perms      bytes      nattch     status
0x00003039   56393780   bnc        600         20         0

$ printf "%d\n" 0x00003039           # Umrechnen von Hexadezimal in Dezimal
12345
```

Gemeinsames Speichersegment anhängen (in C)

```
1 #include <sys/types.h>
2 #include <sys/ipc.h>
3 #include <sys/shm.h>
4 #include <stdio.h>
5 #define MAXMEMSIZE 20
6
7 int main(int argc, char **argv) {
8     int shared_memory_id = 12345;
9     int returncode_shmget;
10    char *sharedmempointer;
11
12    // Gemeinsames Speichersegment erzeugen
13    returncode_shmget = shmget(shared_memory_id, MAXMEMSIZE, IPC_CREAT | 0600);
14    ...
15
16    // Gemeinsames Speichersegment anhängen
17    sharedmempointer = shmat(returncode_shmget, 0, 0);
18    if (sharedmempointer==(char *)-1) {
19        printf("Das gemeinsame Speichersegment konnte nicht angehängt werden.\n");
20        perror("shmat");
21    } else {
22        printf("Das Segment wurde angehängt an Adresse %p\n", sharedmempointer);
23    }
24 }
25 }
```

```
$ ipcs -m
----- Shared Memory Segments -----
key          shmid      owner      perms      bytes      nattch     status
0x00003039   56393780   bnc        600        20         1
```

In ein Speichersegment schreiben und daraus lesen (in C)

```
1 #include <sys/types.h>
2 #include <sys/ipc.h>
3 #include <sys/shm.h>
4 #include <stdio.h>
5 #define MAXMEMSIZE 20
6
7 int main(int argc, char **argv) {
8     int shared_memory_id = 12345;
9     int returncode_shmget, returncode_shmdt, returncode_sprintf;
10    char *sharedmempointer;
11
12    // Gemeinsames Speichersegment erzeugen
13    returncode_shmget = shmget(shared_memory_id, MAXMEMSIZE, IPC_CREAT | 0600);
14    ...
15    // Gemeinsames Speichersegment anhängen
16    sharedmempointer = shmat(returncode_shmget, 0, 0);
17    ...
18
19    // Eine Zeichenkette in das gemeinsame Speichersegment schreiben
20    returncode_sprintf = sprintf(sharedmempointer, "Hallo Welt.");
21    if (returncode_sprintf < 0) {
22        printf("Der Schreibzugriff ist fehlgeschlagen.\n");
23    } else {
24        printf("%i Zeichen in das Segment geschrieben.\n", returncode_sprintf);
25    }
26
27    // Die Zeichenkette im gemeinsamen Speichersegment ausgeben
28    if (printf("%s\n", sharedmempointer) < 0) {
29        printf("Der Lesezugriff ist fehlgeschlagen.\n");
30    }
31    ...
```

Gemeinsames Speichersegment lösen (in C)

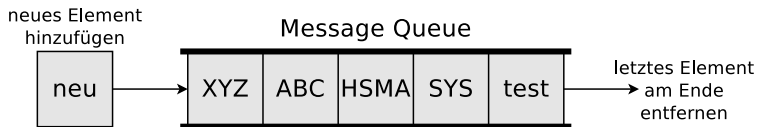
```
1 #include <sys/types.h>
2 #include <sys/ipc.h>
3 #include <sys/shm.h>
4 #include <stdio.h>
5 #define MAXMEMSIZE 20
6
7 int main(int argc, char **argv) {
8     int shared_memory_id = 12345;
9     int returncode_shmget;
10    int returncode_shmdt;
11    char *sharedmempointer;
12
13    // Gemeinsames Speichersegment erzeugen
14    returncode_shmget = shmget(shared_memory_id, MAXMEMSIZE, IPC_CREAT | 0600);
15    ...
16
17    // Gemeinsames Speichersegment anhängen
18    sharedmempointer = shmat(returncode_shmget, 0, 0);
19    ...
20
21    // Gemeinsames Speichersegment lösen
22    returncode_shmdt = shmdt(sharedmempointer);
23    if (returncode_shmdt < 0) {
24        printf("Das gemeinsame Speichersegment konnte nicht gelöst werden.\n");
25        perror("shmdt");
26    } else {
27        printf("Das Segment wurde vom Prozess gelöst.\n");
28    }
29 }
30 }
```

Gemeinsames Speichersegment löschen (in C)

```
1 #include <sys/types.h>
2 #include <sys/ipc.h>
3 #include <sys/shm.h>
4 #include <stdio.h>
5 #define MAXMEMSIZE 20
6
7 int main(int argc, char **argv) {
8     int shared_memory_id = 12345;
9     int returncode_shmget;
10    int returncode_shmctl;
11    char *sharedmempointer;
12
13    // Gemeinsames Speichersegment erzeugen
14    returncode_shmget = shmget(shared_memory_id, MAXMEMSIZE, IPC_CREAT | 0600);
15    ...
16
17    // Gemeinsames Speichersegment löschen
18    returncode_shmctl = shmctl(returncode_shmget, IPC_RMID, 0);
19    if (returncode_shmctl == -1) {
20        printf("Das gemeinsame Speichersegment konnte nicht gelöscht werden.\n");
21        perror("semctl");
22    } else {
23        printf("Das Segment wurde gelöscht.\n");
24    }
25 }
26 }
```


Nachrichtewarteschlangen - Message Queues

- Sind verketteten Listen mit Nachrichten
- Arbeiten nach dem Prinzip FIFO
- Prozesse können Daten darin ablegen und daraus abholen
- Vorteil: Auch nach Beendigung des Erzeuger-Prozesses verbleiben die Daten in der Nachrichtewarteschlange



Linux/UNIX-Betriebssysteme stellen 4 Systemaufrufe für die Arbeit mit Nachrichtewarteschlangen bereit

- `msgget()`: Nachrichtewarteschlange erzeugen oder auf eine bestehende zugreifen
- `msgsnd()`: Nachrichten in Nachrichtewarteschlange schreiben (schicken)
- `msgrcv()`: Nachrichten aus Nachrichtewarteschlange lesen (empfangen)
- `msgctl()`: Status (u.a. Zugriffsrechte) einer Nachrichtewarteschlange abfragen, ändern oder sie löschen

Informationen über bestehende Nachrichtewarteschlangen liefert das Kommando `ipcs`

Nachrichtewarteschlangen erzeugen (in C)

```
1 #include <stdlib.h>
2 #include <sys/types.h>
3 #include <sys/ipc.h>
4 #include <stdio.h>
5 #include <sys/msg.h>
6
7 int main(int argc, char **argv) {
8     int returncode_msgget;
9
10    // Nachrichtewarteschlange erzeugen oder auf eine bestehende zugreifen
11    // IPC_CREAT => neue Nachrichtewarteschlange erzeugen, wenn sie noch nicht existiert
12    // 0600 = Zugriffsrechte auf die neue Nachrichtewarteschlange
13    returncode_msgget = msgget(12345, IPC_CREAT | 0600);
14    if(returncode_msgget < 0) {
15        printf("Die Nachrichtewarteschlange konnte nicht erstellt werden.\n");
16        exit(1);
17    } else {
18        printf("Die Nachrichtewarteschlange 12345 mit der ID %i ist nun verfügbar.\n",
19               returncode_msgget);
20    }
```

```
$ ipcs -q
----- Message Queues -----
key          msqid      owner      perms      used-bytes   messages
0x00003039   98304      bnc        600         0             0

$ printf "%d\n" 0x00003039      # Umrechnen von Hexadezimal in Dezimal
12345
```

In Nachrichtenwarteschlangen schreiben (in C)

```
1 #include <stdlib.h>
2 #include <sys/types.h>
3 #include <sys/ipc.h>
4 #include <stdio.h>
5 #include <sys/msg.h>
6 #include <string.h>           // Diese Header-Datei ist nötig für strcpy()
7
8 struct msgbuf {               // Template eines Puffers fuer msgsnd und msgrcv
9     long mtype;               // Nachrichtentyp
10    char mtext[80];            // Nachrichtengroesse
11 } msg;                         // msg = Name des Datenverbunds
12
13 int main(int argc, char **argv) {
14     int returncode_msgget;
15
16     // Nachrichtenwarteschlange erzeugen oder auf eine bestehende zugreifen
17     returncode_msgget = msgget(12345, IPC_CREAT | 0600);
18     ...
19
20     msg.mtype = 1;             // Nachrichtentyp festlegen
21     strcpy(msg.mtext, "Testnachricht"); // Nachricht in den Sendepuffer schreiben
22
23     // Eine Nachricht in die Nachrichtenwarteschlange schreiben
24     if (msgsnd(returncode_msgget, &msg, strlen(msg.mtext), 0) == -1) {
25         printf("In die Nachrichtenwarteschlange konnte nicht geschrieben werden.\n");
26         exit(1);
27     }
28 }
```

- Den Nachrichtentyp (eine positive ganze Zahl) definiert der Benutzer

Ergebnis des Schreibens in die Nachrichtenwarteschlange

- Vorher...

```
$ ipcs -q
----- Message Queues -----
key          msqid      owner      perms      used-bytes   messages
0x00003039  98304      bnc        600         0             0
```

- Nachher...

```
$ ipcs -q
----- Message Queues -----
key          msqid      owner      perms      used-bytes   messages
0x00003039  98304      bnc        600         80            1
```

Aus Nachrichtenwarteschlangen lesen (in C)

```
1 #include <stdlib.h>
2 #include <sys/types.h>
3 #include <sys/ipc.h>
4 #include <stdio.h>
5 #include <sys/msg.h>
6 #include <string.h>           // Diese Header-Datei ist nötig für strcpy()
7 typedef struct msgbuf {       // Template eines Puffers fuer msgsnd und msgrcv
8     long mtype;               // Nachrichtentyp
9     char mtext[80];           // Nachrichtengroesse
10 } msg;                         // msg = Name des Datenverbunds
11
12 int main(int argc, char **argv) {
13     int returncode_msgget, returncode_msgrcv;
14     msg receivebuffer;         // Einen Empfangspuffer anlegen
15
16     // Nachrichtenwarteschlange erzeugen oder auf eine bestehende zugreifen
17     returncode_msgget = msgget(12345, IPC_CREAT | 0600)
18
19     msg.mtype = 1;             // Die erste Nachricht vom Typ 1 empfangen
20     // MSG_NOERROR => Nachrichten abschneiden, wenn sie zu lang sind
21     // IPC_NOWAIT  => Prozess nicht blockieren, wenn keine Nachricht vom Typ vorliegt
22     returncode_msgrcv = msgrcv(returncode_msgget, &msg, sizeof(msg.mtext), msg.mtype,
23                               MSG_NOERROR | IPC_NOWAIT);
24     if (returncode_msgrcv < 0) {
25         printf("Aus der Nachrichtenwarteschlange konnte nicht gelesen werden.\n");
26         perror("msgrcv");
27     } else {
28         printf("Diese Nachricht wurde aus der Warteschlange gelesen: %s\n", msg.mtext);
29         printf("Die empfangene Nachricht ist %i Zeichen lang.\n", returncode_msgrcv);
30     }
```

Nachrichtenwarteschlangen löschen (in C)

```
1 #include <stdlib.h>
2 #include <sys/types.h>
3 #include <sys/ipc.h>
4 #include <stdio.h>
5 #include <sys/msg.h>
6
7 int main(int argc, char **argv) {
8     int returncode_msgget;
9     int returncode_msgctl;
10
11     // Nachrichtenwarteschlange erzeugen
12     returncode_msgget = msgget(12345, IPC_CREAT | 0600);
13     ...
14
15     // Nachrichtenwarteschlange löschen
16     returncode_msgctl = msgctl(returncode_msgget, IPC_RMID, 0);
17     if (returncode_msgctl < 0) {
18         printf("Die Nachrichtenwarteschlange mit der ID %i konnte nicht gelöscht werden.\n",
19             returncode_msgget);
20         perror("msgctl");
21         exit(1);
22     } else {
23         printf("Die Nachrichtenwarteschlange mit der ID %i wurde gelöscht.\n",
24             returncode_msgget);
25     }
26     exit(0);
27 }
```

Ein Beispiel zur Arbeit mit Nachrichtenwarteschlangen unter Linux finden sie zum Beispiel auf der Webseite der Vorlesung

Pipes (1/2)

- Eine **anonyme Pipe**...

- ist ein gepufferter unidirektionaler Kommunikationskanal zwischen 2 Prozessen
 - Soll Kommunikation in beide Richtungen gleichzeitig möglich sein, sind 2 Pipes nötig – eine für jede mögliche Kommunikationsrichtung
- arbeitet nach dem FIFO-Prinzip
- hat eine begrenzte Kapazität
 - Pipe = voll \implies der in die Pipe schreibende Prozess wird blockiert
 - Pipe = leer \implies der aus der Pipe lesende Prozess wird blockiert
- wird mit dem Systemaufruf `pipe()` angelegt
 - Dabei erzeugt der Betriebssystemkern einen Inode (\implies Foliensatz 3) und 2 Zugriffskennungen (*Handles*)
 - Prozesse greifen auf die Zugriffskennungen mit `read()` und `write()`-Systemaufrufen (oder Bibliotheksfunktionen) zu, um Daten aus der Pipe zu lesen bzw. um Daten in die Pipe zu schreiben



Pipes (2/2)

- Bei der Erzeugung von Kindprozessen mit `fork()` erben die Kindprozesse auch den Zugriff auf die Zugriffskennungen
- **Anonyme Pipes** ermöglichen Prozesskommunikation nur zwischen eng verwandten Prozessen
 - Nur Prozesse, die via `fork()` eng verwandt sind, können über anonyme Pipes kommunizieren
 - Mit der Beendigung des letzten Prozesses, der Zugriff auf eine anonyme Pipe hat, wird diese vom Betriebssystem beendet
- Via **benannte Pipes** (Named Pipes), können auch nicht eng miteinander verwandte Prozesse kommunizieren
 - Auf diese Pipes kann mit Hilfe ihres Namens zugegriffen werden
 - Jeder Prozess, der den Namen kennt, kann über diesen die Verbindung zur Pipe herstellen und darüber mit anderen Prozessen kommunizieren
- **Wechselseitigen Ausschluss** garantiert das Betriebssystem
 - Zu jedem Zeitpunkt kann nur 1 Prozess auf eine Pipe zugreifen

Ein Beispiel zu anonymen Pipes (in C) – Teil 1/2

Ein Beispiel zur Arbeit mit benannten Pipes unter Linux finden sie zum Beispiel auf der Webseite der Vorlesung

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <unistd.h>
3 #include <stdlib.h>
4
5 void main() {
6     int pid_des_Kindes;
7     // Zugriffskennungen zum Lesen (testpipe[0]) und Schreiben (testpipe[1]) anlegen
8     int testpipe[2];
9
10    // Die Pipe testpipe anlegen
11    if (pipe(testpipe) < 0) {
12        printf("Das Anlegen der Pipe ist fehlgeschlagen.\n");
13        // Programmabbruch
14        exit(1);
15    } else {
16        printf("Die Pipe testpipe wurde angelegt.\n");
17    }
18
19    // Einen Kindprozess erzeugen
20    pid_des_Kindes = fork();
21
22    // Es kam beim fork zu einem Fehler
23    if (pid_des_Kindes < 0) {
24        perror("Es kam bei fork zu einem Fehler!\n");
25        // Programmabbruch
26        exit(1);
27    }
```

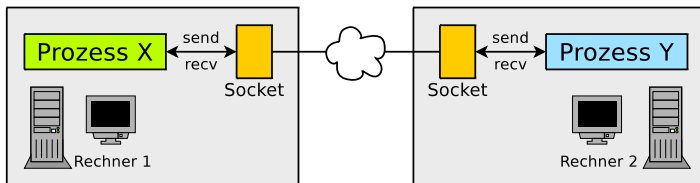
Ein Beispiel zu anonymen Pipes (in C) – Teil 2/2

```
1 // Elternprozess
2 if (pid_des_Kindes > 0) {
3     printf("Elternprozess: PID: %i\n", getpid());
4     // Lesekanal der Pipe testpipe blockieren
5     close(testpipe[0]);
6     char nachricht[] = "Testnachricht";
7     // Daten in den Schreibkanal der Pipe schreiben
8     write(testpipe[1], &nachricht, sizeof(nachricht));
9 }
10
11 // Kindprozess
12 if (pid_des_Kindes == 0) {
13     printf("Kindprozess: PID: %i\n", getpid());
14     // Schreibkanal der Pipe testpipe blockieren
15     close(testpipe[1]);
16     // Einen Empfangspuffer mit 80 Zeichen Kapazität anlegen
17     char puffer[80];
18     // Daten aus dem Lesekanal der Pipe auslesen
19     read(testpipe[0], puffer, sizeof(puffer));
20     // Empfangene Daten ausgeben
21     printf("Empfangene Daten: %s\n", puffer);
22 }
23 }
```

```
$ gcc pipe_beispiel.c -o pipe_beispiel
$ ./pipe_beispiel
Die Pipe testpipe wurde angelegt.
Elternprozess: PID: 6363
Kindprozess: PID: 6364
Empfangene Daten: Testnachricht
```

Prinzip von Sockets

- Vollduplexfähige Alternative zu Pipes und gemeinsamem Speicher
 - Ermöglichen Interprozesskommunikation in verteilten Systemen
- Ein Benutzerprozess kann einen Socket vom Betriebssystem anfordern, und über diesen anschließend Daten verschicken und empfangen



- Zur Kommunikation über Sockets werden Ports verwendet
 - Die Vergabe der Portnummern erfolgt beim Verbindungsaufbau
 - Portnummern werden vom Betriebssystem zufällig vergeben
 - Ausnahmen sind Ports bekannter Anwendungen, wie z.B. HTTP (80), SMTP (25), Telnet (23), SSH (22), FTP (21),...

Verschiedene Arten von Sockets

- **Verbindungslose Sockets (bzw. Datagram Sockets)**

- Verwenden das Transportprotokoll UDP
- Vorteil: Höhere Geschwindigkeit als bei TCP
 - Grund: Geringer Mehraufwand (Overhead) für das Protokoll
- Nachteil: Segmente können einander überholen oder verloren gehen

- **Verbindungsorientierte Sockets (bzw. Stream Sockets)**

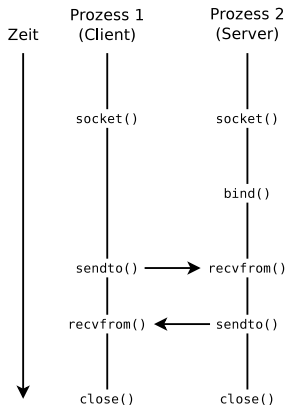
- Verwenden das Transportprotokoll TCP
- Vorteil: Höhere Verlässlichkeit
 - Segmente können nicht verloren gehen
 - Segmente kommen immer in der korrekten Reihenfolge an
- Nachteil: Geringere Geschwindigkeit als bei UDP
 - Grund: Höherer Mehraufwand (Overhead) für das Protokoll

Sockets nutzen

- Praktisch alle gängigen Betriebssysteme unterstützen Sockets
 - Vorteil: Bessere Portabilität der Anwendungen
- Funktionen für Kommunikation via Sockets:
 - Erstellen eines Sockets:
`socket()`
 - Anbinden eines Sockets an eine Portnummer und empfangsbereit machen:
`bind()`, `listen()`, `accept()` und `connect()`
 - Senden/Empfangen von Nachrichten über den Socket:
`send()`, `sendto()`, `recv()` und `recvfrom()`
 - Schließen eines Sockets:
`shutdown()` oder `close()`

Übersicht der Sockets unter Linux/UNIX: `netstat -n` oder `lsof | grep socket`

Verbindungslose Kommunikation mit Sockets – UDP



• Client

- Socket erstellen (`socket`)
- Daten senden (`sendto`) und empfangen (`recvfrom`)
- Socket schließen (`close`)

• Server

- Socket erstellen (`socket`)
- Socket an einen Port binden (`bind`)
- Daten senden (`sendto`) und empfangen (`recvfrom`)
- Socket schließen (`close`)

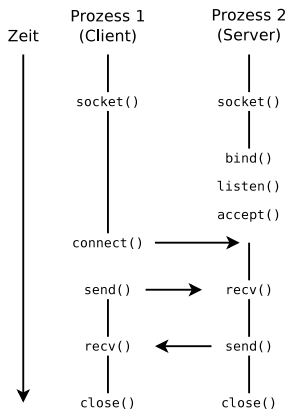
Verbindungsorientierte Kommunikation mit Sockets – TCP

• Client

- Socket erstellen (`socket`)
- Client mit Server-Socket verbinden (`connect`)
- Daten senden (`send`) und empfangen (`recv`)
- Socket schließen (`close`)

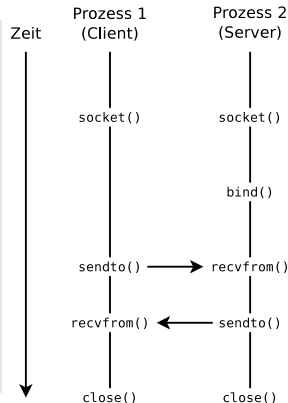
• Server

- Socket erstellen (`socket`)
- Socket an einen Port binden (`bind`)
- Socket empfangsbereit machen (`listen`)
 - Richtete eine Warteschlange für Verbindungen mit Clients ein
- Server akzeptiert Verbindungsanforderung (`accept`)
- Daten senden (`send`) und empfangen (`recv`)
- Socket schließen (`close`)



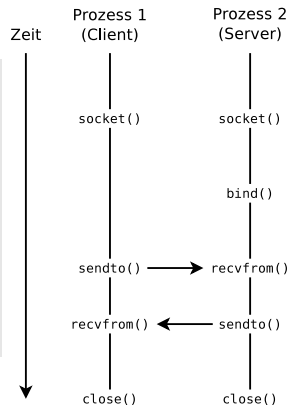
Sockets via UDP – Beispiel (Server)

```
1 #!/usr/bin/env python
2 # -*- coding: iso-8859-15 -*-
3 # Server: Empfängt eine Nachricht via UDP
4
5 import socket                                # Modul socket importieren
6
7 # Stellvertretend für alle Schnittstellen des Hosts
8 HOST = ''                                    # '' = alle Schnittstellen
9 PORT = 50000                                # Portnummer des Servers
10
11 # Socket erzeugen und Socket Deskriptor zurückliefern
12 sd = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_DGRAM)
13
14 try:
15     sd.bind(HOST, PORT)                      # Socket an Port binden
16     while True:
17         data = sd.recvfrom(1024)             # Daten empfangen
18         print 'Empfangen:', repr(data)       # Daten ausgeben
19 finally:
20     sd.close()                               # Socket schließen
```



Sockets via UDP – Beispiel (Client)

```
1 #!/usr/bin/env python
2 # -*- coding: iso-8859-15 -*-
3 # Client: Schickt eine Nachricht via UDP
4
5 import socket                # Modul socket importieren
6
7 HOST = 'localhost'           # Hostname des Servers
8 PORT = 50000                  # Portnummer des Servers
9 MESSAGE = 'Hallo Welt'        # Nachricht
10
11 # Socket erzeugen und Socket Deskriptor zurückliefern
12 sd = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_DGRAM)
13
14 sd.sendto(MESSAGE, (HOST, PORT)) # Nachricht an Socket senden
15
16 sd.close()                    # Socket schließen
```

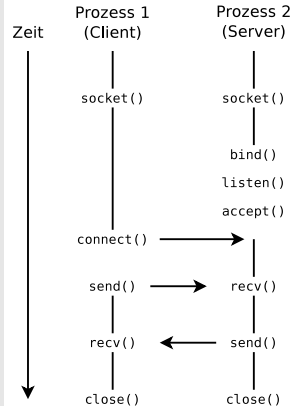


Sockets via TCP – Beispiel (Server)

```

1 #!/usr/bin/env python
2 # -*- coding: iso-8859-15 -*-
3 # Echo Server via TCP
4
5 import socket                # Modul socket importieren
6
7 HOST = ''                    # '' = alle Schnittstellen
8 PORT = 50007                 # Portnummer von Server
9
10 # Socket erzeugen und Socket Deskriptor zurückliefern
11 sd = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM)
12
13 sd.bind(HOST, PORT)          # Socket an Port binden
14
15 sd.listen(1)                 # Socket empfangsbereit machen
16                               # Max. Anzahl Verbindungen = 1
17
18 conn, addr = sd.accept()     # Socket akzeptiert Verbindungen
19
20 print 'Connected by', addr
21 while 1:                     # Endlosschleife
22     data = conn.recv(1024)    # Daten empfangen
23     if not data: break        # Endlosschleife abbrechen
24     conn.send(data)           # Empfangene Daten zurücksenden
25
26 conn.close()                 # Socket schließen

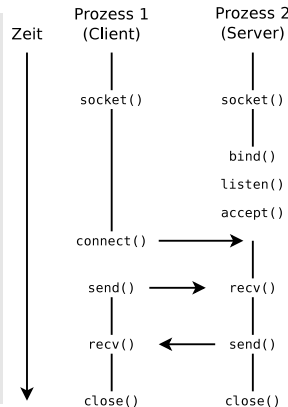
```



Ein Server-Beispiel zur Arbeit mit TCP-Sockets unter Linux finden sie zum Beispiel auf der Webseite der Vorlesung

Sockets via TCP – Beispiel (Client)

```
1 #!/usr/bin/env python
2 # -*- coding: iso-8859-15 -*-
3 # Echo Client via UDP
4
5 import socket                                # Modul socket importieren
6
7 HOST = 'localhost'                          # Hostname von Server
8 PORT = 50007                                # Portnummer von Server
9
10 # Socket erzeugen und Socket Deskriptor zurückliefern
11 sd = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM)
12
13 sd.connect(HOST, PORT)                      # Mit Server-Socket verbinden
14
15 sd.send('Hello, world')                    # Daten senden
16
17 data = sd.recv(1024)                      # Daten empfangen
18
19 sd.close()                                 # Socket schließen
20
21 print 'Empfangen:', repr(data) # Empfangene Daten ausgeben
```



Ein Client-Beispiel zur Arbeit mit TCP-Sockets unter Linux finden sie zum Beispiel auf der Webseite der Vorlesung

Vergleich der Kommunikations-Systeme

	Gemeinsamer Speicher	Nachrichtenwarteschlangen	(anon./benannte) Pipes	Sockets
Art der Kommunikation	Speicherbasiert	Nachrichtenbasiert	Nachrichtenbasiert	Nachrichtenbasiert
Bidirektional	ja	nein	nein	ja
Plattformunabhängig	nein	nein	nein	ja
Prozesse müssen verwandt sein	nein	nein	bei anonymen Pipes	nein
Kommunikation über Rechengrenzen	nein	nein	nein	ja
Bleiben ohne gebundenen Prozess erhalten	ja	ja	nein	nein
Automatische Synchronisierung	nein	ja	ja	ja

- Vorteile nachrichtenbasierte vs. speicherbasierte Kommunikation:
 - Das Betriebssystem nimmt den Benutzerprozessen die Synchronisation der Zugriffe ab \implies komfortabel
 - Einsetzbar in verteilten Systemen ohne gemeinsamen Speicher
 - Bessere Portabilität der Anwendungen

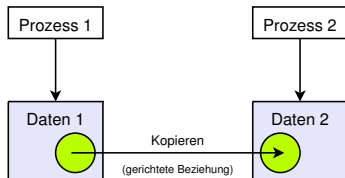
Speicher kann über Netzwerkverbindungen eingebunden werden

- Das ermöglicht speicherbasierte Kommunikation zwischen Prozessen auf verschiedenen, unabhängigen Systemen
- Das Problem der Synchronisation der Zugriffe besteht aber auch hier

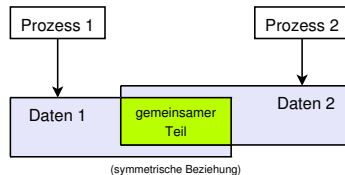
Kooperation von Prozessen

- Kooperation
 - Semaphore

Kommunikation
(= expliziter Datentransport)



Kooperation
(= Zugriff auf gemeinsame Daten)



Semaphoren

- Zur Sicherung (Sperrung) kritischer Abschnitte können außer den bekannten Sperren auch **Semaphoren** eingesetzt werden
- 1965: Veröffentlicht von Edsger W. Dijkstra
- Ein Semaphor ist eine Zählersperre **S** mit Operationen **P(S)** und **V(S)**
 - **V** kommt vom holländischen *verhogen* = erhöhen
 - **P** kommt vom holländischen *proberen* = versuchen (zu verringern)
- Die **Zugriffsoperationen sind atomar** \implies nicht unterbrechbar (unteilbar)
- Kann auch mehreren Prozessen das Betreten des kritischen Abschnitts erlauben
 - Im Gegensatz zu Sperren (\implies Folie 14) immer nur einem Prozess das Betreten des kritischen Abschnitts erlauben

Cooperating sequential processes. Edsger W. Dijkstra (1965)

<https://www.cs.utexas.edu/~EWD/ewd01xx/EWD123.PDF>

Zugriffsoperationen auf Semaphoren (1/3)

Ein Semaphor besteht aus 2 Datenstrukturen

- **COUNT:** Eine **ganzzahlige, nichtnegative Zählvariable**.
Gibt an, wie viele Prozesse das Semaphor aktuell ohne Blockierung passieren dürfen
- Ein Warteraum für die Prozesse, die darauf **warten**, das Semaphor passieren zu dürfen.
Die Prozesse sind im Zustand blockiert und warten darauf, vom Betriebssystem in den Zustand bereit überführt zu werden, wenn das Semaphor den Weg freigibt
- **Initialisierung:** Zuerst wird ein Semaphor erzeugt oder ein bestehendes Semaphor geöffnet
 - Bei einem neuen Semaphor wird zu Beginn die Zählvariable mit einem nichtnegativen Anfangswert initialisiert

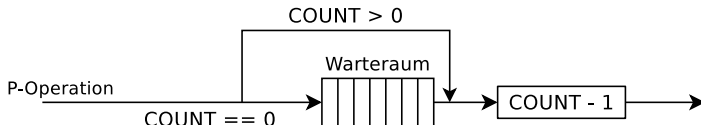
```
1 // Operation INIT auf Semaphor SEM anwenden
2 SEM.INIT(unsigned int init_wert) {
3
4     // Variable COUNT des Semaphors SEM mit einem
5     // nichtnegativen Anfangswert initialisieren
6     SEM.COUNT = init_wert;
7 }
```

Zugriffoperationen auf Semaphoren (2/3)

Bildquelle: Carsten Vogt

- **P-Operation** (*verringern*): Prüft den Wert der Zählvariable
 - Ist der Wert 0, wird der Prozess blockiert
 - Ist der Wert > 0 , wird er um 1 erniedrigt

```
1 SEM.P() {  
2   // Ist die Zaehlvariable = 0, wird blockiert  
3   if (SEM.COUNT == 0)  
4       < blockiere >  
5  
6   // Ist die Zaehlvariable > 0, wird die  
7   // Zaehlvariable unmittelbar um 1 erniedrigt  
8   SEM.COUNT = SEM.COUNT - 1;  
9 }
```

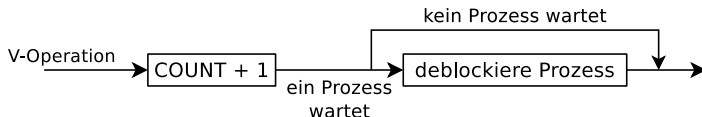


Zugriffsoperationen auf Semaphoren (3/3)

Bildquelle: Carsten Vogt

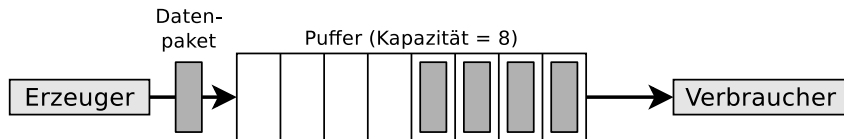
- **V-Operation** (*erhöhen*): Erhöht als erstes die Zählvariable um 1
 - Befinden sich Prozesse im Warteraum, wird ein Prozess deblockiert
 - Der gerade deblockierte Prozess setzt dann seine P-Operation fort und erniedrigt als erstes die Zählvariable

```
1 SEM.V() {  
2     // Zaehlvariable = Zaehlvariable + 1  
3     SEM.COUNT = SEM.COUNT + 1;  
4  
5     // Sind Prozesse im Warteraum, wird einer deblockiert  
6     if ( < SEM-Warteraum ist nicht leer > )  
7         < deblockiere einen wartenden Prozess >  
8 }
```



Erzeuger/Verbraucher-Beispiel (1/3)

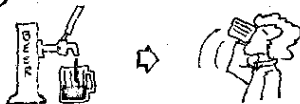
- Ein Erzeuger schickt Daten an einen Verbraucher
- Ein endlicher Zwischenspeicher (Puffer) soll Wartezeiten des Verbrauchers minimieren
- Daten werden vom Erzeuger in den Puffer gelegt und vom Verbraucher aus diesem entfernt
- Gegenseitiger Ausschluss ist notwendig, um Inkonsistenzen zu vermeiden
- Puffer = voll \implies Erzeuger muss blockieren
- Puffer = leer \implies Verbraucher muss blockieren



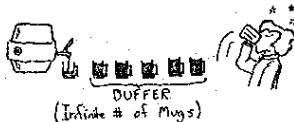
A GRAPHIC EXAMPLE OF THE PRODUCER/CONSUMER PROBLEM

(Michael Vignaux)

① PRODUCER CONSUMER



②



③

PROBLEM -

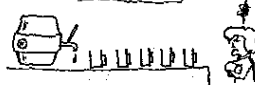


Consumer takes from buffer before producer is done adding to it - trouble!
This is solved by _____

(fill in the blank)

④

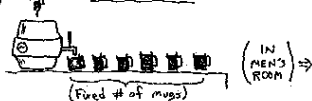
One-way balking



The consumer must wait for producer to produce before it can consume...

⑤

BOUNDED BUFFER



If the consumer is busy (can't consume), the producer must wait, if the buffer is full, for the consumer to start consuming again. The processes are now _____ (fill in)

Erzeuger/Verbraucher-Beispiel (2/3)

- Zur Synchronisation der Zugriffe werden 3 Semaphore verwendet:
 - leer
 - voll
 - mutex
- Semaphore `voll` und `leer` werden gegenläufig zueinander eingesetzt
 - `leer` zählt die freien Plätze im Puffer, wird vom Erzeuger (P-Operation) erniedrigt und vom Verbraucher (V-Operation) erhöht
 - $\text{leer} = 0 \implies$ Puffer vollständig belegt \implies Erzeuger blockieren
 - `voll` zählt die Datenpakete (belegte Plätze) im Puffer, wird vom Erzeuger (V-Operation) erhöht und vom Verbraucher (P-Operation) erniedrigt
 - $\text{voll} = 0 \implies$ Puffer leer \implies Verbraucher blockieren
- Semaphore `mutex` ist für den wechselseitigen Ausschluss zuständig

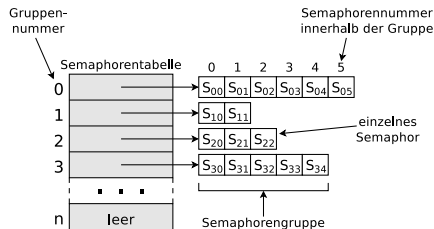
Erzeuger/Verbraucher-Beispiel (3/3)

```
1 typedef int semaphore;           // Semaphore sind von Typ Integer
2 semaphore voll = 0;              // zählt die belegten Plätze im Puffer
3 semaphore leer = 8;              // zählt die freien Plätze im Puffer
4 semaphore mutex = 1;            // steuert Zugriff auf kritische Bereiche
5
6 void erzeuger (void) {
7     int daten;
8
9     while (TRUE) {              // Endlosschleife
10        erzeugeDatenpaket(daten); // erzeuge Datenpaket
11        P(leer);                 // Zähler "leere Plätze" erniedrigen
12        P(mutex);               // in kritischen Bereich eintreten
13        einfuegenDatenpaket(daten); // Datenpaket in den Puffer schreiben
14        V(mutex);               // kritischen Bereich verlassen
15        V(voll);                // Zähler für volle Plätze erhöhen
16    }
17 }
18
19 void verbraucher (void) {
20     int daten;
21
22     while (TRUE) {              // Endlosschleife
23        P(voll);                 // Zähler "volle Plätze" erniedrigen
24        P(mutex);               // in kritischen Bereich eintreten
25        entferneDatenpaket(daten); // Datenpaket aus dem Puffer holen
26        V(mutex);               // kritischen Bereich verlassen
27        V(leer);                // Zähler für leere Plätze erhöhen
28        verbraucheDatenpaket(daten); // Datenpaket nutzen
29    }
30 }
```

Semaphoren unter Linux/UNIX

Bildquelle: Carsten Vogt

- Linux/UNIX weicht vom Konzept der Semaphore nach Dijkstra ab
 - Die Zählvariable kann mit einer P- oder V-Operation um mehr als 1 erhöht bzw. erniedrigt werden
 - Es können mehrere Zugriffsoperationen auf verschiedenen Semaphoren atomar, also unteilbar, durchgeführt werden
- Linux/UNIX-Systeme verwalten eine Semaphortabelle, die Verweise auf Arrays mit Semaphoren enthält
 - Einzelne Semaphore werden über den Tabellenindex und die Position in der Gruppe angesprochen



Linux/UNIX-Betriebssysteme stellen 3 Systemaufrufe für die Arbeit mit Semaphoren bereit

- `semget()`: Neues Semaphore oder eine Gruppe von Semaphoren erzeugen oder ein bestehendes Semaphore öffnen
- `semctl()`: Wert eines existierenden Semaphors oder einer Semaphorengruppe abfragen, ändern oder ein Semaphore löschen
- `semop()`: P- und V-Operationen auf Semaphoren durchführen
- Informationen über bestehende Semaphore liefert das Kommando `ipcs`

IPC-Objekte kontrollieren und löschen

- Informationen über bestehende gemeinsame Speichersegmente liefert das Kommando `ipcs`
- Die einfachste Möglichkeit, Semaphore, gemeinsame Speichersegmente und Nachrichtenwarteschlangen auf der Kommandozeile zu löschen, ist das Kommando `ipcrm`

```
ipcrm [-m shmid] [-q msqid] [-s semid]  
      [-M shmkey] [-Q msgkey] [-S semkey]
```

- Alternativ einfach...
 - `ipcrm shm SharedMemoryID`
 - `ipcrm sem SemaphorID`
 - `ipcrm msg MessageQueueID`