

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DELLA BASILICATA

Corso di Sistemi Operativi A.A. 2019/20

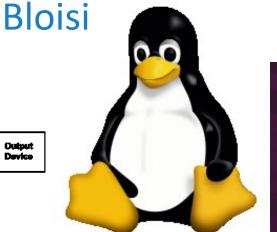
Esercitazione Sincronizzazione

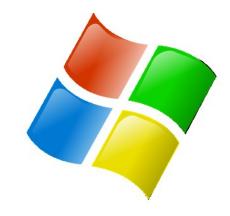
Docente:

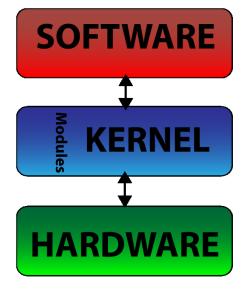
Central Processing Unit

Arithmetic/Logic Unit

Domenico Daniele









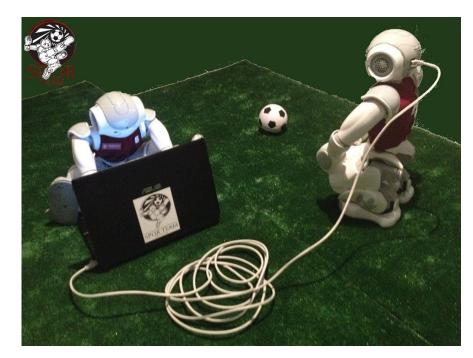




Domenico Daniele Bloisi

- Ricercatore RTD B Dipartimento di Matematica, Informatica sensors @GPS La Engine control ed Economia Università degli studi della Basilicata http://web.unibas.it/bloisi
- SPQR Robot Soccer Team Dipartimento di Informatica, Automatica e Gestionale Università degli studi di Roma "La Sapienza" http://spqr.diag.uniroma1.it





Ricevimento

- In aula, subito dopo le lezioni
- Martedì dalle 11:00 alle 13:00 presso: Campus di Macchia Romana Edificio 3D (Dipartimento di Matematica, Informatica ed Economia) Il piano, stanza 15

Email: domenico.bloisi@unibas.it

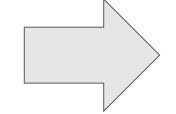


Domanda 1

Che cosa si intende con "sezione critica"?

Una sezione critica (CS) è una porzione di codice in cui i dati condivisi da processi cooperanti possono essere manipolati

Quando un processo è in esecuzione nella sua sezione critica, nessun altro processo può essere in esecuzione nella propria sezione critica



La sezione critica di un processo è sempre preceduta da una sezione di ingresso (entry section) e una sezione di uscita (exit section). Si veda lo schema a lato

Schema di codice per un processo contenente una sezione critica

```
while (true) {
                                  first section
      sezione d'ingresso
                                  entry section
          sezione critica
                                  critical section
       sezione d'uscita
                                  exit section
          sezione non critica
                                  remainder section
```

Domanda 2

Perché è importante mantenere la sezione critica il più piccola possibile?

Una sezione critica può essere eseguita da un unico processo/thread alla volta.

Questo significa che altri processi/thread saranno in attesa fino a che il thread nella sezione critica non avrà terminato la propria esecuzione.

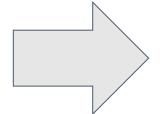
Lunghe sezioni critiche portano ad un calo del throughput del sistema.

Domanda 3

Quali sono le differenze tra lock mutex e semafori?

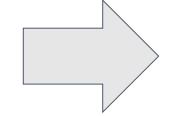
La principale differenza tra semafori e mutex è la seguente:

- un semaforo è un meccanismo di segnalazione (tramite le istruzioni wait() e signal() i processi possono indicare se stanno acquisendo o rilasciando la risorsa)
- un mutex è un meccanismo di blocco (un processo deve detenere il mutex prima di poter acquisire la risorsa).



Quindi:

- un semaforo è un meccanismo di segnalazione tra processi e serve a condividere una risorsa che può essere usata contemporaneamente da un numero limitato di processi
- I mutex hanno lo scopo di proteggere una risorsa condivisa, in modo che più processi non possano accedervi contemporaneamente.



Inoltre:

- Il valore di un semaforo può essere modificato da qualunque processo che acquisisca o rilasci la risorsa.
- Un mutex può rilasciato solo dal processo che aveva acquisto in precedenza il lock sulla risorsa.

- Sia S un semaforo inizializzato a 2
- Si consideri un programma avente la seguente sequenza di istruzioni

```
wait(S)
wait(S)
signal(S)
wait(S)
```

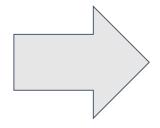
Il programma andrà in blocco?

Semafori

Un semaforo S è una variabile intera cui si può accedere, escludendo l'inizializzazione, solo tramite due operazioni atomiche predefinite: wait() e signal().

Analizziamo come la sequenza di istruzioni vada a modificare il valore di S

Inizialmente S vale 2
La prima wait (S) decrementa S da 2 a 1
La seconda wait (S) decrementa S da 1 a 0
La signal (S) incrementa S da 0 a 1
La terza wait (S) decrementa S da 1 a 0



Possiamo concludere sostenendo che il programma non andrà in blocco

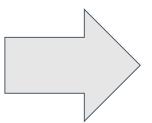
- Sia S un semaforo inizializzato a 2
- Si consideri un programma avente la seguente sequenza di istruzioni

```
wait(S)
wait(S)
signal(S)
wait(S)
wait(S)
```

Il programma andrà in blocco?

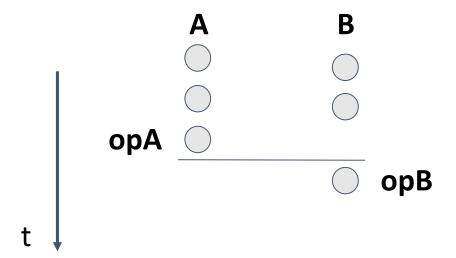
Analizziamo come la sequenza di istruzioni vada a modificare il valore di S

Inizialmente S vale 2
La prima wait (S) decrementa S da 2 a 1
La seconda wait (S) decrementa S da 1 a 0
La signal (S) incrementa S da 0 a 1
La terza wait (S) decrementa S da 1 a 0
La quarta wait (S) blocca il processo



Possiamo concludere sostenendo che il programma andrà in blocco

- Si supponga di avere due thread A e B in esecuzione concorrente
- Si vuole ottenere che B svolga l'operazione opB dopo che A abbia svolto opA (si veda la figura)



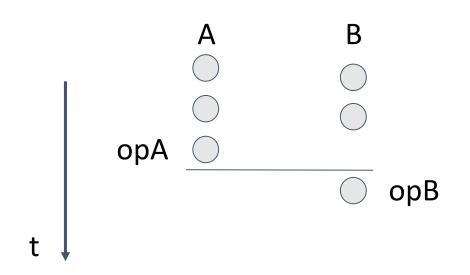
Fornire una soluzione al problema usando i semafori

Uso dei semafori

Si considerino i processi P1 e P2 che richiedano di eseguire l'istruzione I_1 prima dell'istruzione I_2

Per assicurare la corretta esecuzione dei due processi in modo concorrente creiamo un semaforo **S** inizializzato a 0 e usiamo signal e wait nel modo seguente

```
A: B:
   opA; wait(S);
   signal(S); opB;
```



Verifica della soluzione proposta tramite l'analisi delle possibili sequenze di esecuzione

A (opA viene eseguita)

B (va in busy waiting perchè S <= 0)

A (esegue signal e S passa da 0 a 1)

B (esce dal ciclo while perchè S > 0, S passa da 1 a 0)

B (esegue opB)



B (va in busy waiting perchè S <= 0)

A (opA viene eseguita)

A (esegue signal e S passa da 0 a 1)

B (esce dal ciclo while perchè S > 0, S passa da 1 a 0)

B (esegue opB)



Inizialmente S vale 0

Abbiamo verificato che la soluzione proposta permette di ottenere sempre prima l'esecuzione di opA e poi l'esecuzione di opB

Si verifichi che la soluzione seguente non risolve correttamente il problema dell'Esercizio 3

Verifica della soluzione proposta tramite l'analisi delle possibili sequenze di esecuzione

```
A (esegue wait e S passa da 1 a 0)
```

B (va in busy waiting perchè S <= 0)

A (esegue opA)

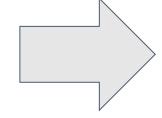
A (esegue signal e S passa da 0 a 1)

B (esce dal ciclo while perchè S > 0, S passa da 1 a 0)

B (esegue opB)

B (esegue signal e S passa da 0 a 1)





Altra possibile esecuzione

```
B (esegue wait e S passa da 1 a 0)
```

A (va in busy waiting perchè S <= 0)

B (esegue opB)

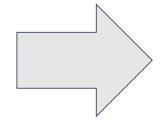
B (esegue signal e S passa da 0 a 1)

A (esce dal ciclo while perchè S > 0, S passa da 1 a 0)

A (esegue opA)

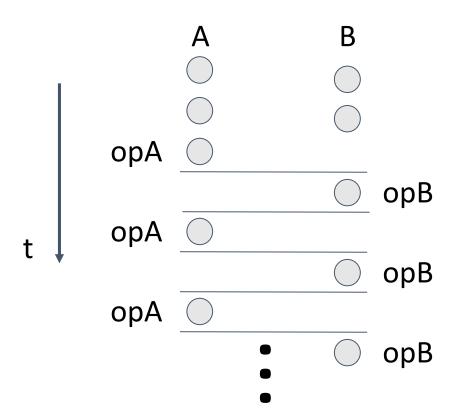
A (esegue signal e S passa da 0 a 1)

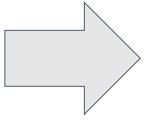




Possiamo concludere sostenendo che la soluzione proposta non risolve correttamente il problema dell'Esercizio 3

- Si supponga di avere due thread A e B in esecuzione concorrente
- Si supponga inoltre che A e B debbano svolgere le operazioni opA e opB a turno, con A ad iniziare prima (si veda la figura)





Dimostrare che la soluzione seguente è corretta

Inizialmente S₁ vale 0 e S₂ vale 0

Verifica della soluzione proposta tramite l'analisi delle possibili sequenze di esecuzione

```
A (esegue opA) B (va in busy waiting perchè S_1 \le 0)
```

```
B (va in busy waiting perchè S<sub>1</sub> <= 0)
A (esegue opA)
```

```
Inizialmente S<sub>1</sub> vale 0 e S<sub>2</sub> vale 0
```

A (esegue signal e S₁ passa da 0 a 1)

```
A (va in busy waiting perchè S_2 \le 0)
```

```
B (esce dal ciclo while perchè S_1 > 0, S_1 passa da 1 a 0)
```

B (esegue opB)

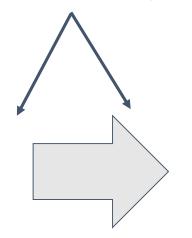
B (esegue signal e S₂ passa da 0 a 1)

A (esce dal ciclo while perchè $S_2 > 0$,

S₂ passa da 1 a 0)



B (esce dal ciclo while perchè $S_1 > 0$, S_1 passa da 1 a 0)



B (esce dal ciclo while perchè $S_1 > 0$, S_1 passa da 1 a 0)



A (va in busy waiting perchè $S_2 \le$

0)

B (esegue opB)

B (esegue signal e S₂ passa da 0 a 1)

A (esce dal ciclo while perchè $S_2 >$

0,



A (va in busy waiting perchè $S_2 \le 0$) B (esegue signal e S_2 passa da 0 a 1) A (esce dal ciclo while perchè $S_2 > 0$, S_2 passa da 1 a 0)

B (esegue opB)

OK

Inizialmente S₁ vale 0 e S₂ vale 0

B (esegue signal e S₂ passa da 0 a 1) A (esegue wait e S₂ passa da 1 a 0)



Date le stesse assunzioni dell'esercizio 5, la soluzione seguente è corretta?

Inizialmente S₁ vale 0 e S₂ vale 1

Cosa stampa il seguente programma?

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <pthread.h>
pthread mutex t mutex;
int SHARED DATA = 0;
void *f1(void *arg)
pthread_mutex_lock(&mutex);
SHARED DATA = SHARED DATA + 2;
SHARED DATA = SHARED DATA * 2;
pthread mutex unlock(&mutex);
pthread exit(0);
```

```
void *f2(void *arg)
{
  pthread_mutex_lock(&mutex);
  SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;
  SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;
  pthread_mutex_unlock(&mutex);
  pthread_exit(0);
}
```

```
int main()
 pthread t thread1, thread2;
 pthread mutex init(&mutex, NULL);
if(pthread_create(&thread1, NULL, f1, NULL) < 0)</pre>
   printf("errore creazione thread 1\n");
   exit(1);
if(pthread create(&thread2, NULL, f2, NULL) < 0)
   printf("errore creazione thread 2\n");
   exit(1);
 pthread join (thread1, NULL);
 pthread_join (thread2, NULL);
 printf("SHARED DATA: %d\n", SHARED DATA);
```

```
    □    □    bloisi@bloisi-U36SG: ~/workspace/mutex

bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-pthreads
SHARED DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-pthreads
SHARED DATA: 22
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-pthreads
SHARED DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-pthreads
SHARED DATA: 22
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-pthreads
SHARED DATA: 22
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-pthreads
SHARED DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutexS
```

Cosa stampa il seguente programma?

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <pthread.h>
#include <unistd.h>
pthread mutex t mutex;
int SHARED_DATA = 0;
void *f1(void *arg)
sleep(5);
pthread mutex lock(&mutex);
SHARED DATA = SHARED DATA + 2;
SHARED DATA = SHARED DATA * 2;
pthread_mutex_unlock(&mutex);
pthread exit(0);
```

```
void *f2(void *arg)
{
  pthread_mutex_lock(&mutex);
  SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;
  SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;
  pthread_mutex_unlock(&mutex);
  pthread_exit(0);
}
```

```
int main()
 pthread t thread1, thread2;
 pthread mutex init(&mutex, NULL);
if(pthread_create(&thread1, NULL, f1, NULL) < 0)</pre>
   printf("errore creazione thread 1\n");
   exit(1);
if(pthread create(&thread2, NULL, f2, NULL) < 0)
   printf("errore creazione thread 2\n");
   exit(1);
 pthread join (thread1, NULL);
 pthread_join (thread2, NULL);
 printf("SHARED DATA: %d\n", SHARED DATA);
```

```
🔞 🖨 📵 bloisi@bloisi-U36SG: ~/workspace/mutex
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-pthreads-sleep
SHARED DATA: 22
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutexS
```

Cosa stampa il seguente programma?

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <pthread.h>

int SHARED_DATA = 0;

void *f1(void *arg)
{
   SHARED_DATA = SHARED_DATA + 2;
   SHARED_DATA = SHARED_DATA * 2;
   pthread_exit(0);
}
```

```
void *f2(void *arg)
{
   SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;
   SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;
   pthread_exit(0);
}
```

```
int main()
 pthread t thread1, thread2;
 if(pthread create(&thread1, NULL, f1, NULL) < 0)
   printf("errore creazione thread 1\n");
   exit(1);
 if(pthread create(&thread2, NULL, f2, NULL) < 0)
   printf("errore creazione thread 2\n");
   exit(1);
 pthread_join (thread1, NULL);
 pthread_join (thread2, NULL);
 printf("SHARED_DATA: %d\n", SHARED_DATA);
```

```
🔞 🖨 📵 bloisi@bloisi-U36SG: ~/workspace/mutex
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthreads
SHARED DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthreads
SHARED DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthreads
SHARED DATA: 4
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthreads
SHARED DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthreads
SHARED DATA: 9
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthreads
SHARED DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$
```



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DELLA BASILICATA

Corso di Sistemi Operativi A.A. 2019/20

Esercitazione Sincronizzazione

Docente:

Central Processing Unit

Arithmetic/Logic Unit

Domenico Daniele

