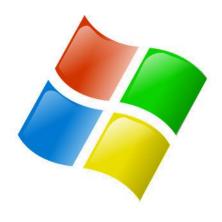


UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DELLA BASILICATA



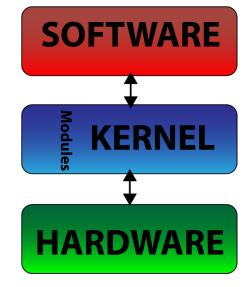
Corso di Sistemi Operativi

Esercitazione Sincronizzazione dei processi

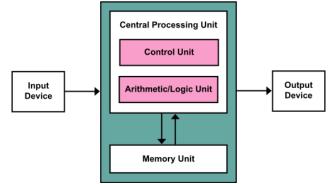
Docente:

Domenico Daniele

Bloisi





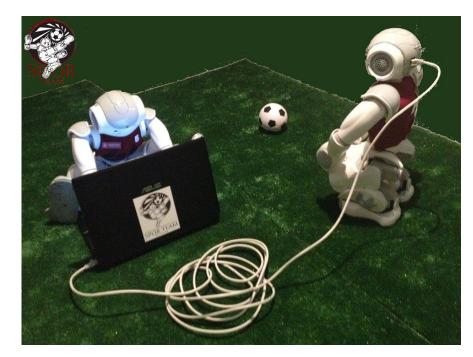




Domenico Daniele Bloisi

- 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





Informazioni sul corso

- Home page del corso: <u>http://web.unibas.it/bloisi/corsi/sistemi-operativi.html</u>
- Docente: Domenico Daniele Bloisi
- Periodo: I semestre ottobre 2021 febbraio 2022
 - Lunedì dalle 15:00 alle 17:00 (Aula A18)
 - Martedì dalle 12:30 alle 14:00 (Aula 1)

Ricevimento

- Durante il periodo delle lezioni:
 Martedì dalle 10:00 alle 11:30 → Edificio 3D, Il piano, stanza 15
 Si invitano gli studenti a controllare regolarmente la <u>bacheca degli</u>
 avvisi per eventuali variazioni
- Al di fuori del periodo delle lezioni: da concordare con il docente tramite email

Per prenotare un appuntamento inviare una email a domenico.bloisi@unibas.it

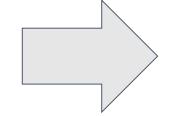


Domanda 1

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.



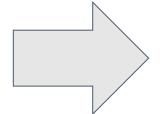
Lunghe sezioni critiche portano ad un calo del throughput del sistema.

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).



Inoltre:

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

The Toilet Example (c) Copyright 2005, Niclas Winquist;)

Mutex:

Is a key to a toilet. One person can have the key - occupy the toilet - at the time. When finished, the person gives (frees) the key to the next person in the queue.

Officially: "Mutexes are typically used to serialise access to a section of re-entrant code that cannot be executed concurrently by more than one thread. A mutex object only allows one thread into a controlled section, forcing other threads which attempt to gain access to that section to wait until the first thread has exited from that section."

Ref: Symbian Developer Library

(A mutex is really a semaphore with value 1.) (*

Semaphore:

Is the number of free identical toilet keys. Example, say we have four toilets with identical locks and keys. The semaphore count - the count of keys - is set to 4 at beginning (all four toilets are free), then the count value is decremented as people are coming in. If all toilets are full, ie. there are no free keys left, the semaphore count is 0. Now, when eq. one person leaves the toilet, semaphore is increased to 1 (one free key), and given to the next person in the queue.

Officially: "A semaphore restricts the number of simultaneous users of a shared resource up to a maximum number. Threads can request access to the resource (decrementing the semaphore), and can signal that they have finished using the resource (incrementing the semaphore)."

Ref: Symbian Developer Library

- 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)
```

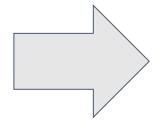
Il programma andrà in blocco?

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

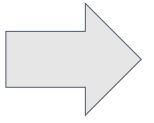
- Sia S un semaforo inizializzato a 2
- Si consideri un programma avente la seguente sequenza di istruzioni

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

Il programma andrà in blocco?

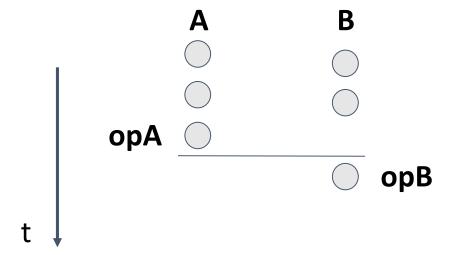
Analizziamo come la sequenza di istruzioni vada a modificare il valore di S

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 sottostante)



Fornire una soluzione al problema usando i semafori

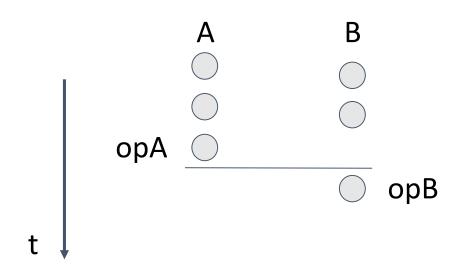
Uso dei semafori per gestire la precedenza tra istruzioni di processi differenti

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**:

Inizialmente S vale 0

```
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

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

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

```
Inizialmente S vale 1
```

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)

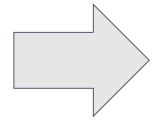
B (esce dal ciclo while perchè S > 0, S passa da 1 a 0)

B (esegue opB)

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



Inizialmente S vale 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)

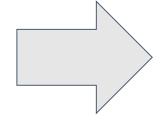
A (esce dal ciclo while perchè S > 0, S passa da 1 a 0)

A (esegue opA)

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

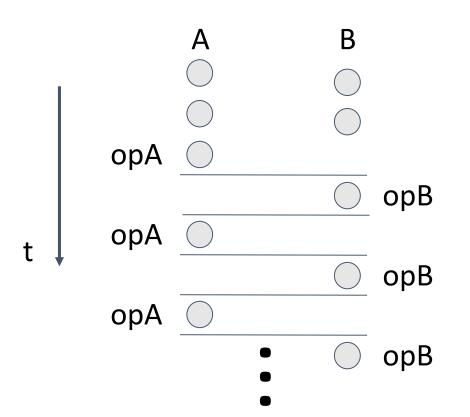
NO

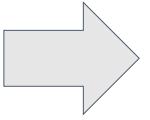
Inizialmente S vale 1



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 sottostante)





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)

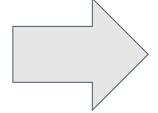
B (esegue signal e S₂ passa da 0 a 1)

A (esce dal ciclo while perchè $S_2 > 0$, S_2 passa da 1 a 0)

OK

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

Si veda la slide seguente



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 $S_2 > 0$,

S₂ passa da 1 a 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)

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);
```

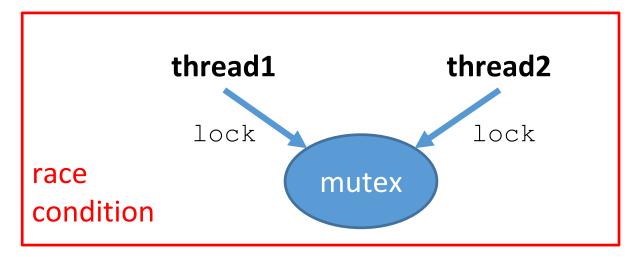
```
void *f2(void *arg)
{
  pthread_mutex_lock(&mutex);
  SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;
  SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;
  pthread_mutex_unlock(&mutex);
  pthread_exit(0);
}
```

```
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);
```

Esecuzione codice Esercizio 7

```
    □    □    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/mutex$
```



Se thread1
acquisisce
il lock

SHARED_DATA = 0 + 2;
SHARED_DATA = 2 * 2;

SHARED_DATA = 4 + 3;
SHARED_DATA = 7 * 3;

Risultato finale

SHARED_DATA: 21

Se thread2
acquisisce
il lock

SHARED_DATA = 0 + 3;
SHARED_DATA = 3 * 3;

SHARED_DATA = 9 + 2;
SHARED_DATA = 11 * 2;

Risultato finale

SHARED_DATA: 22

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);
```

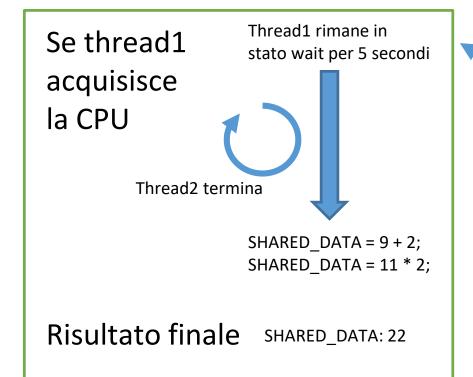
```
void *f2(void *arg)
{
  pthread_mutex_lock(&mutex);
  SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;
  SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;
  pthread_mutex_unlock(&mutex);
  pthread_exit(0);
}
```

```
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);
```

Esecuzione codice Esercizio 8

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

thread1 thread2
race sleep lock
condition



Se thread2
acquisisce
il lock

SHARED_DATA = 0 + 3;
SHARED_DATA = 3 * 3;

thread2 termina

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);
```

Esecuzione codice Esercizio 9

```
🔞 🖨 📵 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$
```

Alcune possibili esecuzioni

```
thread1: SHARED_DATA = SHARED_DATA + 2;
```

thread1: SHARED_DATA = SHARED_DATA * 2;

thread2: SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;

thread2: SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;

Risultato finale

SHARED_DATA: 21



thread1: SHARED_DATA = SHARED_DATA + 2;
thread2: SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;
thread1: SHARED_DATA = SHARED_DATA * 2;

thread2: SHARED DATA = SHARED DATA * 3;

Risultato finale

SHARED_DATA: 9

thread2: SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;

thread1: SHARED_DATA = SHARED_DATA + 2;

thread2: SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;

thread1: SHARED_DATA = SHARED_DATA * 2;

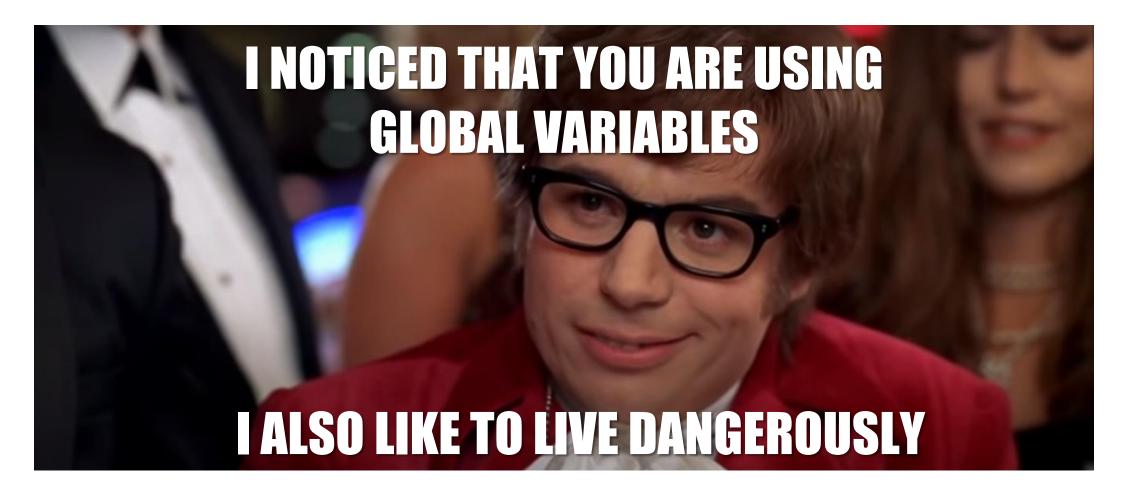
Risultato finale

SHARED_DATA: 4

Morale della favola

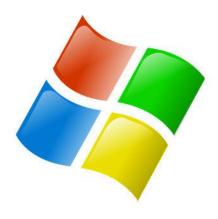
Global Variables Are Bad

http://wiki.c2.com/?GlobalVariablesAreBad





UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DELLA BASILICATA



Corso di Sistemi Operativi

EsercitazioneSincronizzazione

Docente:

Domenico Daniele

Bloisi

