

Sistemas Operativos

Acceso Sincronizado a Objetos Compartidos

Viktor Andrés Tapia Vásquez Segundo Semestre 2021

Departamento de Informática, Campus SSJJ.

Índice de Contenidos

- 1. Conceptos Básicos
- 2. Problema: Demasiado Ron
- 3. Herramientas

• Consideremos un proceso con dos hebras.

- ¿Cuáles son los posibles valores para x?
- Houston, tenemos un problema...
- La itineración de hebras es no determinista.

- Consideremos otro proceso con dos hebras.
- Inicialmente x = 0.

- ¿Cuáles son los posibles valores para x?
- Es necesario descomponer el código anterior.
- La idea es analizar las operaciones atómicas que lo componen.
- lw y sw son operaciones atómicas.

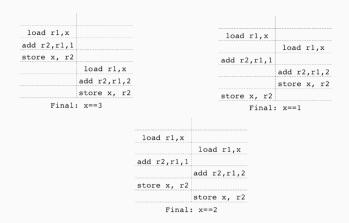


Figure 1: Ejemplo: Posibles escenarios

- Problema: Acceso concurrente a objetos compartidos.
 - ✓ Comportamiento del programa indefinido.
 - √ El resultado puede variar en cada ejecución.
 - ✓ Incoherencia de datos.

Condición de carrera

Se produce cuando el comportamiento del programa **depende** de la forma en que se intercalan las operaciones que se deben ejecutar.

Ojo: no es solo para hebras.

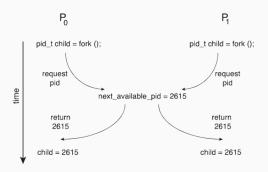


Figure 2: Condición de carrera entre dos procesos

Conceptos Básicos - Definiciones

- Sección Crítica: Código donde se accede al objeto compartido.
- Toda solución a un problema de sincronización debe cumplir con:
 - ✓ Exclusión mutua: Solo 1 entra a la sección crítica.
 - ✓ Progreso: Las solicitudes de acceso deben avanzar.
 - ✓ **Espera acotada:** Si se solicita entrar, la espera es acotada.
- Exclusión mutua es la propiedad de **seguridad**.
- Progreso y espera acotada son la propiedad de vivacidad.

Conceptos Básicos - Definiciones

- Construir la solución es pega del programador.
- Esto puede llevar a errores y otros problemas.
- SO's modernos entregan las herramientas para sincronizar.
- No resuelven el problema ellos!

Problema: Demasiado Ron

Demasiado Ron

	Thread A	Thread B	
22:00	Verificar Bar: No hay ron		
22:05	Salir a Comprar		
22:10	Llegada a la boti.	Verificar Bar: No hay ron	
22:15	Comprar ron	Salir a Comprar	
22:20	Llegada al depto. Guardar ron	Llegada a la boti.	
22:25		Comprar ron	
22:30		Llegada al depto. Guardar ron	
		Oh!	

Figure 3: Problema propuesto para la sincronización

Demasiado Ron - Primera Solución

• Cada hebra deja una nota (flag) en el Bar. Ejecutan:

```
if (ron == 0) //no hay ron
{
    if (nota == 0) // no hay nota
    {
        nota = 1; //dejar nota
        ron++; //comprar ron
        nota = 0; // sacar nota
    }
}
```

- Seguridad: Nunca se puede comprar más.
- Vivacidad: Si se requiere ron, alguien compra.

Demasiado Ron - Primera Solución

• El criterio de seguridad no se cumple:

Demasiado Ron - Segunda Solución

• Se dejan dos notas. Se crean antes de validar:

Hebra A

```
notaA = 1; //se deja nota
if (notaB == 0)
{
    if (ron == 0)
    {
        ron++;
    }|
}
notaA = 0; //se elimina nota
```

Hebra B

```
notaB = 1; //se deja nota
if (notaA == 0)
{
    if (ron == 0)
    {
        ron++;
    }
}
notaB = 0; //se elimina nota
```

• La idea es dejar un nota: Voy a comprar ron.

Demasiado Ron - Segunda Solución

- Seguridad OK: Nunca se compra de más.
- Ambas hebras podrían dejar sus notas y decidir no comprar.
- Falla con la vivacidad.
- La idea es que si se requiere, al menos una compre.

Demasiado Ron - Tercera Solución

• Al menos una hebra se asegura si se ha comprado o no.

Hebra A

```
notaA = 1; //se deja nota
while (notaB == 1){
    //do something
    ;
}
if (ron == 0){
    ron++;
}
notaA = 0; //se elimina nota
```

Hebra B

```
notaB = 1; //se deja nota
if (notaA == 0)
{
    if (ron == 0)
    {
        ron++;
    }
} notaB = 0; //se elimina nota
```

Demasiado Ron - Tercera Solución

- Funciona correctamente.
- La hebra B no tiene loops. Si termina notaB = 0.
- La solución tiene vivacidad y seguridad pero es:
 - ✓ Compleja.
 - √ Asimétrica: Códigos diferentes.
 - ✓ Ineficiente: A produce espera ociosa.
 - ✓ Falla ante un reordenamiento de instrucciones.

Herramientas

Herramientas - Objetos Compartidos

- Aplicaciones concurrentes acceden a ellos de forma segura.
- Todos sus estados se comparten.
- Deben encapsular, en uno o más objetos:
 - √ Heap.
 - √ Variables estáticas y globales.
- Extienden la orientación a objetos.

Herramientas - Objetos Compartidos

- Se ocultan detalles de sincronización.
- La interfaz es limpia y simple.
- Incluyen variables de sincronización.
- Se asocian a objetos específicos.
- Accesibles a través de métodos.
- La atomicidad de instrucciones es necesaria.

Herramientas - Variables

- Locks.
- Variables de Condición.
- Semáforos.

- Proporcionan exclusión mutua.
- Si una hebra retiene un lock, ninguna más puede tomarlo.
- Tiene dos métodos:
 - ✓ acquire()
 - ✓ release()
- Tiene dos estados:
 - √ BUSY
 - √ FREE

- acquire():
 - ✓ Espera hasta que lock esté FREE.
 - √ Cambia automáticamente a BUSY.
 - √ Varias hebras esperando: A lo más una tiene éxito.
- release():
 - ✓ Lock queda en estado FREE.
 - √ acquire() pendientes: A lo más una tiene éxito.

- Ejemplo: Para el problema del ron.
- Definimos Lock lock;
- La idea es proteger la sección crítica.

```
lock.acquire();
if (ron == 0){
    ron++;
}
lock.release();
```

- Esta solución cumple con:
 - ✓ Exclusión mutua: A lo más una hebra retiene el lock.
 - ✓ **Progreso:** Si nadie lo retiene y se solicita, se obtiene.
 - ✓ **Espera acotada:** El tiempo de espera queda acotado.
- Ojo: No existe orden de asignación del lock.

- Ejemplo: Problema cola delimitada.
- Utilizaremos hebras para resolverlo.
- Cada **objeto compartido** es una instancia de una clase.
- Se definen sus estados y métodos que operan sobre éste.
- Los estados incluyen variables (int, float, etc.) y de sincronización.

Productor-Consumidor

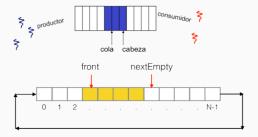


Figure 4: Modelo del problema de la cola delimitada

- Total de elementos insertado es nextEmpty.
- Total de elementos removidos es front.
- \bullet front \leq nextEmpty.
- Elementos en la cola: nextEmpty front.
- La solución utiliza los códigos disponibles en:

moodle.inf.utfsm.cl



Figure 5: TSQueueMain.cc

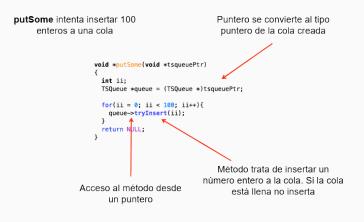


Figure 6: TSQueueMain.cc

```
Al menos una hebra
                                                        debe terminar su
sthread join(workers[0]);
                                                     intento de insertar 100
                                                       números a su cola.
// Remove from the queues
for(ii = 0; ii < 3; ii++){
 printf("Queue %d:\n", ii);
 for(ii = 0; ii < 20; ii++){
    success = queues[ii]->tryRemove(&ret);
    if(success){
     printf("Got %d\n", ret);
   else{
     printf("Nothing there\n");
                                                   Solo el thread principal
                                                     intenta remover 20
                                                   números de cada una
                                                         de las colas
```

Figure 7: TSQueueMain.cc

TSQueue.h

```
// TSQueue.h
// Thread-safe queue interface
const int MAX = 10;

class TSQueue {
    // Synchronization variables
    Lock lock;

    // State variables
    int items [MAX];
    int front;
    int nextEmpty;

public;
    TSQueue();
    -TSQueue();
    bool tryInsert(int item);
    bool tryRemove(int *item);
};
```

TSQueue.cc

```
// Try to insert an item. If the queue is
// full, return false; otherwise return true.
TSOueue::trvInsert(int item) {
    bool success = false:
    lock.acquire();
    if ((nextEmpty - front) < MAX) {
        items[nextEmpty % MAX] = item;
        nextEmpty++;
        success = true;
    lock.release();
    return success;
// Try to remove an item. If the queue is
// empty, return false; otherwise return true,
TSOueue::tryRemove(int *item) {
   bool success = false:
    lock.acquire();
    if (front < nextEmpty) {
        *item = items[front % MAX];
        front++;
        success = true;
    lock.release():
    return success:
// Initialize the queue to empty
// and the lock to free.
TSOueue::TSOueue() {
    front = nextEmpty = 0;
```

Figure 8: Librerías

Oueue 0: Got 0 Got 1 Got 1 Got 2 Got 3 Got 4 Got 5 Got 6 Got 7 Got 8 Got 7 Nothing there	Oueue 2: Got 0 Got 1 Got 2 Got 3 Got 4 Got 5 Got 6 Got 7 Got 8 Got 9 Nothing there	Queue 2: Got 0 Got 1 Got 2 Got 3 Got 4 Got 5 Got 6 Got 7 Got 8 Got 9 Nothing there
--	--	--

Figure 9: Resultado

Herramientas - Variable de Condición

- Permite que una hebra espere eficientemente que ocurra un cambio en un estado compartido que está protegido por un lock.
- Siempre está asociada a un lock.
- Ejemplo: En el problema anterior, en vez de producir un error al momento de intentar sacar un elemento de la cola vacía, es mejor que las hebras esperen que la cola tenga un ítem.
- Tiene tres métodos:
 - √ wait(Lock *lock)
 - √ signal()
 - ✓ broadcast()

Herramientas - Variable de Condición

- wait(Lock *lock):
 - √ Atómicamente libera el lock.
 - ✓ Suspende la ejecución de la hebra que lo invoca.
 - ✓ La hebra se va a una cola de espera asociada a la variable.
 - ✓ Cuando despierta, adquiere el lock antes de retornar el wait.

- Para mover las hebras desde la cola de espera hasta la cola ready:
- signal():
 - ✓ Solo una hebra.
- broadcast():
 - √ Todas las hebras.

```
S0::wait(){
    lock.acquire();
    //leer o escribir estado compartido

    while(!testOnSharedState()){
        cv.wait(&lock);
    }

    assert(testOnSharedState());
    //leer o escribir estado compartido
    lock.release();
}
```

Figure 10: Ejemplo uso wait

```
So::signal(){
   lock.acquire();
   //leer o escribir estado compartido

  //Si existen cambios (testOnSharedState()=true)
   cv.signal();

  //leer o escribir estado compartido
   lock.release();
}
```

Figure 11: Ejemplo uso signal

- Una variable de condición no tiene memoria.
- Solo tiene una cola asociada.
- wait() siempre se ejecuta:
 - ✓ Reteniendo un lock.
 - ✓ Desde el interior de un loop.
- Una hebra despertada por signal() o broadcast() no se ejecuta inmediatamente. Simplemente es dejada en la cola ready.
- Ejemplo: una mejor solución del problema de la cola delimitada.

```
#include "Lock.h"
#include "CV.h"
#include "thread.h"
// BBO.h
// Thread-safe blocking queue.
const int MAX = 10;
class BBO{
  private:
  // Synchronization variables
    Lock lock;
    CV itemAdded:
    CV itemRemoved:
  // State variables
    int items [MAX];
    int front:
    int nextEmpty;
  public:
    BBQ();
    ~BB0() {};
    void insert(int item):
    int remove();
}:
```

Figure 12: Interfaz y variables

```
#include <assert.h>
#include <pthread.h>
#include "BBQ.h"
// BBO.cc
// thread-safe blocking queue
// Wait until there is room and
// then insert an item.
BBO::insert(int item) {
    lock.acquire();
    while ((nextEmpty - front) == MAX)
        itemRemoved.wait(&lock);
    items[nextEmpty % MAX] = item:
    nextEmpty++;
    itemAdded.signal();
    lock.release();
```

```
// Wait until there is an item and
// then remove an item.
BBO::remove() {
    int item;
    lock.acquire();
    while (front == nextEmpty) {
      itemAdded.wait(&lock);
    item = items[front % MAX];
    front++:
itemRemoved.signal():
    lock.release();
    return item;
// Initialize the queue to empty,
// the lock to free, and the
// condition variables to empty.
BB0::BB0() {
    front = nextEmpty = 0;
```

Figure 13: Implementación

- Es una variable entera.
- Se accede mediante dos operaciones atómicas.
- p() / wait():

• v() / signal():

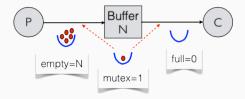
```
signal(S) {
    S++;
```

- So's modernos diferencian dos tipos:
 - ✓ **Contadores:** Definido en un dominio no restringido.
 - ✓ **Binarios:** Valor 0 o 1. Conocidos como Mutex.
- Mutex generalmente protege la sección crítica.
- El problema es que presentan busy waiting.
- Al menos no producen cambios de contexto innecesarios.
- Se les conoce como **spin locks**.

- Para evitar el busy waiting se modifican los semáforos.
- A cada semáforo se le asigna una cola de espera.
- Se definen dos operaciones:
 - ✓ **Block:** Lleva al proceso a la cola de espera.
 - √ WakeUp: Lleva al proceso a la cola ready.
- La idea es simple, en vez de esperar se bloquean.

- Uso incorrecto:
 - √ signal(mutex) wait(mutex)
 - √ wait(mutex) wait(mutex)
 - √ Omitir un wait(mutex) y/o un signal(mutex).
- Estos errores pueden llevar a deadlock y/o starvation.

• Ejemplo: Nuestro clásico problema de la cola delimitada.



```
do{
    //produce un item
    p(empty);
    p(mutex);
    // agregar item
    v(mutex);
    v(full);
} while(TRUE);

do{
    p(full);
    p(mutex);
    // remover item
    v(mutex);
    v(empty);
} while(TRUE);
```

Figure 14: Productor v/s Consumidor

Herramientas - Liveness

- Los procesos puede que tengan que esperar mucho para obtener una herramienta de sincronización.
- Espera indefinida viola las propiedades de progreso y espera acotada.
- **Liveness:** Propiedades de un SO moderno que aseguran el progeso de los procesos.



Sistemas Operativos

Acceso Sincronizado a Objetos Compartidos

Viktor Andrés Tapia Vásquez Segundo Semestre 2021

Departamento de Informática, Campus SSJJ.