

```
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <ctype.h>
```

```
#define MAXPAROLA 30
#define MAXRIGA 80
```

```
int main(int argc, char *argv[])
{
    int freq[MAXPAROLA]; /* vettore di contatori
delle frequenze delle lunghezze delle parole */
    char riga[MAXRIGA];
    int i, inizio, lunghezza;
    FILE *f;
```

```
for(i=0; i<MAXPAROLA; i++)
    freq[i]=0;
```

```
if(argc != 2)
```

```
{
    printf(stderr, "ERRORE, serve un parametro con il nome del file\n");
    exit(1);
}
```

```
f = fopen(argv[1], "r");
if(f==NULL)
```

```
{
    printf(stderr, "ERRORE, impossibile aprire il file %s\n", argv[1]);
    exit(1);
}
```

```
while( fgets( riga, MAXRIGA, f ) != NULL )
```



## Stallo di processi

# Definizione del problema e modellizzazione

Stefano Quer

Dipartimento di Automatica e Informatica

Politecnico di Torino

## Stallo (deadlock)

### ❖ Condizione di **stallo** (**deadlock**)

- Un P/T richiede una risorsa non disponibile, entra in uno stato di attesa e l'attesa non termina più

### ❖ Lo stallo consiste quindi in

- Un insieme di P/T attendono tutti il verificarsi di un evento che può essere causato solo da un altro processo dello stesso insieme

### ❖ Deadlock **implica** starvation **non** il contrario

- La starvation di un P/T implica che tale P/T attende indefinitamente ma gli altri P/T possono procedere in maniera usuale e non essere in deadlock
- Tutti i P/T in deadlock sono in starvation

# Condizioni per il verificarsi di un deadlock

Condizioni	Descrizione
Mutua esclusione (mutual exclusion)	Deve esserci almeno una risorsa <b>non condivisibile</b> . La prima richiesta è soddisfatta, le successive no.
Possesso e attesa (hold and wait)	Un processo <b>mantiene</b> almeno una risorsa e <b>attende</b> per acquisire almeno un'altra risorsa.
Impossibilità di prelazione (no preemption)	<b>Non</b> esiste il diritto di <b>prelazione</b> per almeno una risorsa. Almeno una risorsa non può essere sottratta ma solo rilasciata da chi la utilizza.
Attesa circolare (circular wait)	Esiste un insieme $\{P_1, \dots, P_n\}$ di $P$ tale che $P_1$ <b>attende</b> una risorsa tenuta da $P_2$ , $P_2$ <b>attende</b> una risorsa tenuta da $P_3$ , ..., $P_n$ <b>attende</b> una risorsa tenuta da $P_1$ .

Devono verificarsi tutte contemporaneamente per avere un deadlock

Condizioni necessarie ma non sufficienti  
Sono distinte ma non indipendenti (e.g.,  $4 \rightarrow 2$ )

# Sommario dell'unità

## ❖ Modellizzazione del deadlock

## ❖ Strategie di gestione

### ➤ Dello "struzzo"

- Si ignora il problema supponendo la probabilità di un deadlock nel sistema sia bassissima
- Metodo utilizzato da molti sistemi operativi, Windows e Unix inclusi
- Tanto meno appropriato quanto più aumentano la concorrenza e la complessità dei sistemi

Sezione (corrente) 01

### ➤ A posteriori

- Rilevare
- Ripristinare

... e nel caso si sia verificato uno stallo ...

### ➤ A priori

- Prevenire
- Evitare

Sezione 02

Sezione 03

Termine simile ma tecnica diversa

# Modellazione del deadlock

- ❖ Grafo di allocazione (o assegnazione) delle risorse
  - $G = (V, E)$
  - Permette di descrivere e analizzare deadlock
- ❖ L'insieme dei vertici  $V$  è suddiviso in
  - $P = \{P_1, P_2, \dots, P_n\}$ 
    - Insieme dei processi del sistema ( $n$  in tutto)
    - I processi sono indistinguibili e in numero indefinito
    - Ogni processo utilizza una risorsa facendone accesso mediante protocollo standard costituito da
      - Richiesta
      - Utilizzo
      - Rilascio

# Modellizzazione del deadlock

## ➤ $R = \{R_1, R_2, \dots, R_m\}$

- Insieme delle risorse del sistema (m in tutto)
- Le risorse sono suddivise in classi (tipi)
- Ogni risorsa di tipo  $R_i$  ha  $W_i$  istanze
- Tutte le istanze di una classe sono **identiche**: una qualsiasi istanza soddisfa una richiesta per quel tipo di risorsa

## ❖ L'insieme degli archi E è suddiviso in

### ➤ Archi di richiesta

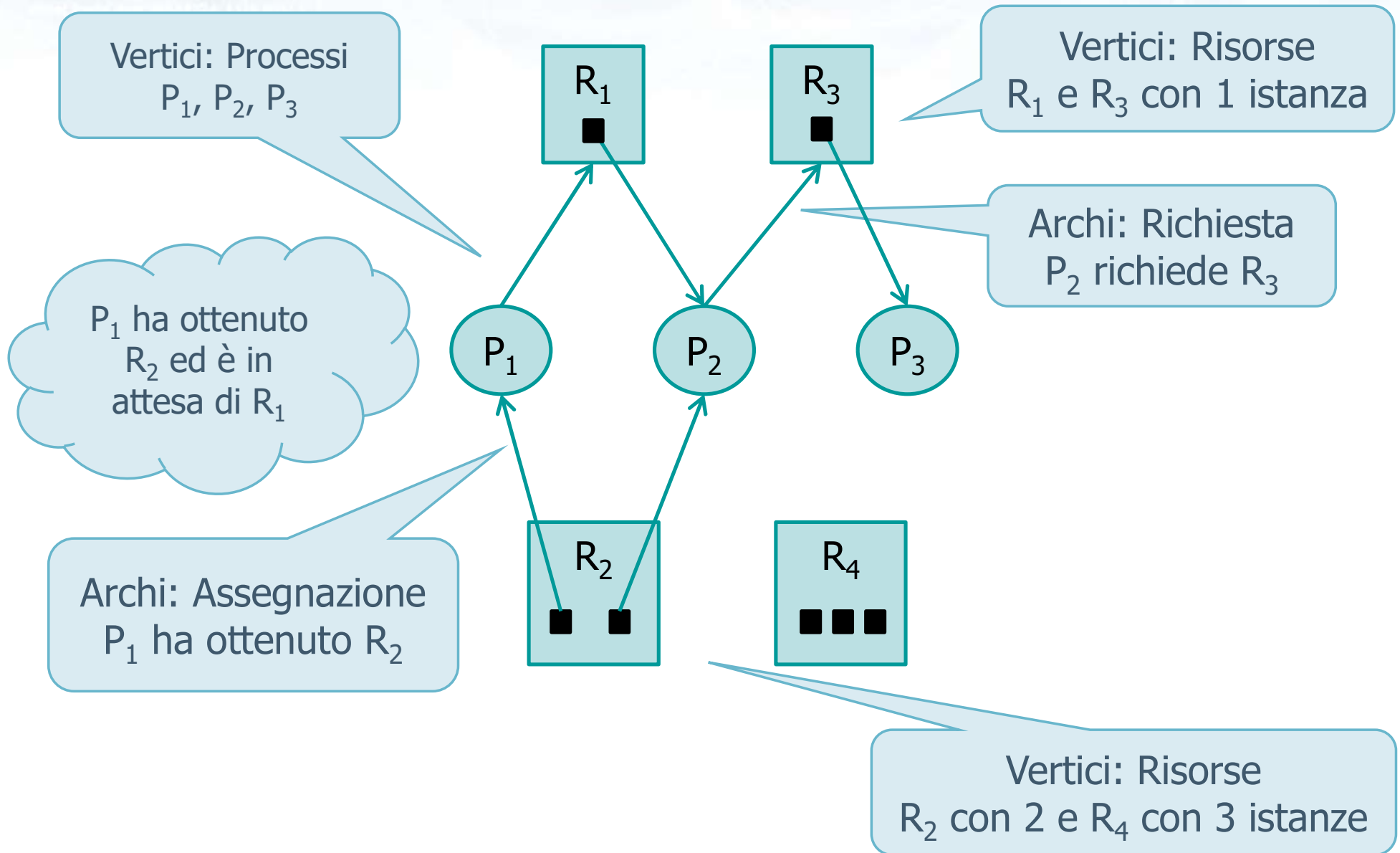
- $P_i \rightarrow R_j$ , i.e., da processo a risorsa

### ➤ Archi di assegnazione

- $R_j \rightarrow P_i$ , i.e., da risorsa a processo

Se così non fosse  
occorrerebbe  
riformulare la  
suddivisione in  
classi

# Modellizzazione del deadlock

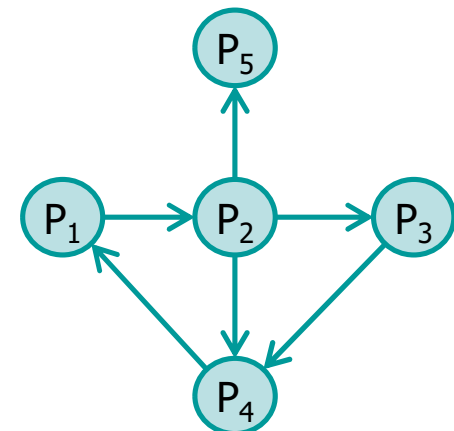
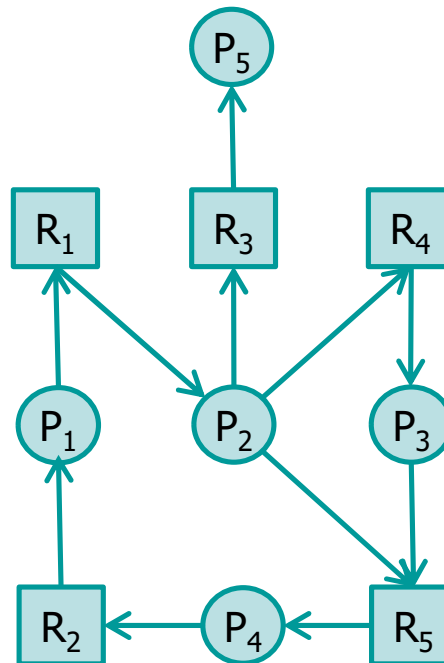




# Modellizzazione del deadlock

- ❖ In alcuni casi è utile semplificare il grafo di allocazione in un **grafo di attesa**
  - Si eliminano i vertici di tipo risorsa
  - Si compongono gli archi tra i vertici rimanenti
- ❖ Utilizzo e considerazioni simili al grafo di assegnazione

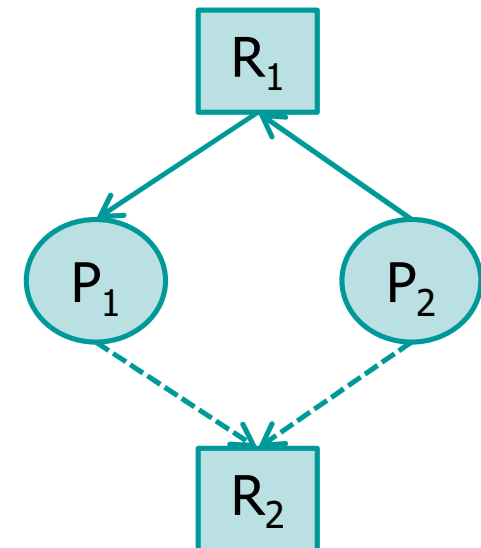
Proprietà transitiva  
(valida per istanze singole)





# Modellizzazione del deadlock

- ❖ In alcuni casi è utile estendere il grafo di allocazione in un **grafo di rivendicazione**
  - Si aggiungono al grafo di allocazione delle risorse degli archi di reclamo, di rivendicazione o di intenzione di richiesta (claim edge)
    - $P_i \rightarrow R_j$ 
      - Indica che il processo  $P_j$  richiederà (in futuro) la risorsa  $R_j$
      - È rappresentato mediante linea tratteggiata



## Tecniche di gestione a posteriori

- ❖ Si permette al sistema di entrare in uno stato di deadlock per poi intervenire
- ❖ L'algoritmo richiede quindi due passi
  - **Rilevazione** (della condizione di stallo)
    - Il sistema esegue un algoritmo di rilevazione dello stallo all'interno del sistema (**detection**)
  - **Ripristino** (del sistema)
    - Se esiste uno stallo si applica una strategia di ripristino (**recovery**)

## Rilevazione

- ❖ Dato un grafo di assegnazione è possibile verificare la presenza di uno stallo verificando la presenza di cicli
  - Se il grafo non contiene cicli allora non c'è deadlock
  - Se il grafo contiene uno o più cicli allora
    - C'è sicuramente deadlock, se esiste solo un'istanza per ciascun tipo di risorsa
    - C'è la possibilità di deadlock, se esiste più di un'istanza per tipo di risorsa
      - La presenza di cicli è condizione necessaria ma non sufficiente nel caso di istanze multiple

Nei casi di istanze multiple si veda l'“Algoritmo del Banchiere”

# Esempio

## ❖ Processi

- $P_1, P_2, P_3$

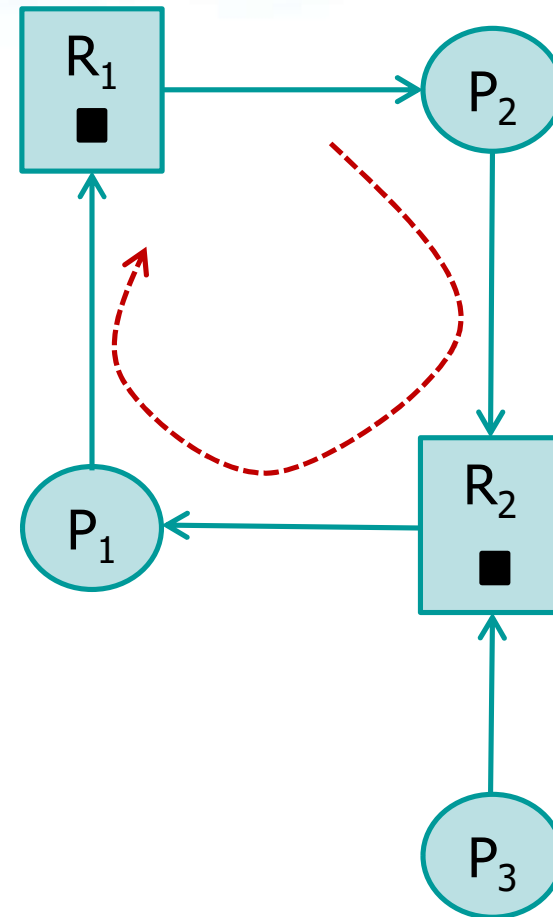
## ❖ Risorse

- $R_1$  e  $R_2$  con una istanza

## ❖ Esistenza di un ciclo

## ❖ Condizione di stallo

- $P_1$  attende  $P_2$
- $P_2$  attende  $P_1$



# Esempio

## ❖ Processi

- $P_1, P_2, P_3, P_4$

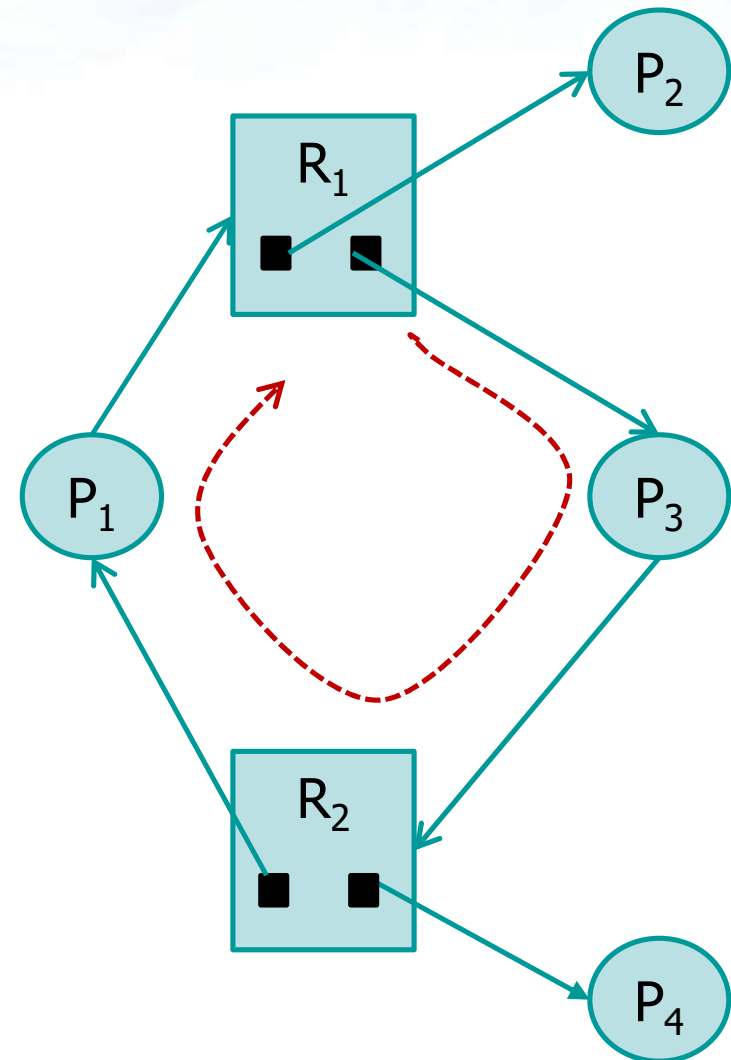
## ❖ Risorse

- $R_1$  e  $R_2$  con due istanze

## ❖ Esistenza di un ciclo

## ❖ Non esiste stallo

- $P_2$  e  $P_4$  possono terminare
- $P_1$  può acquisire  $R_1$  e terminare
- $P_3$  può acquisire  $R_2$  e terminare



# Esempio

## ❖ Processi

- $P_1, P_2, P_3$

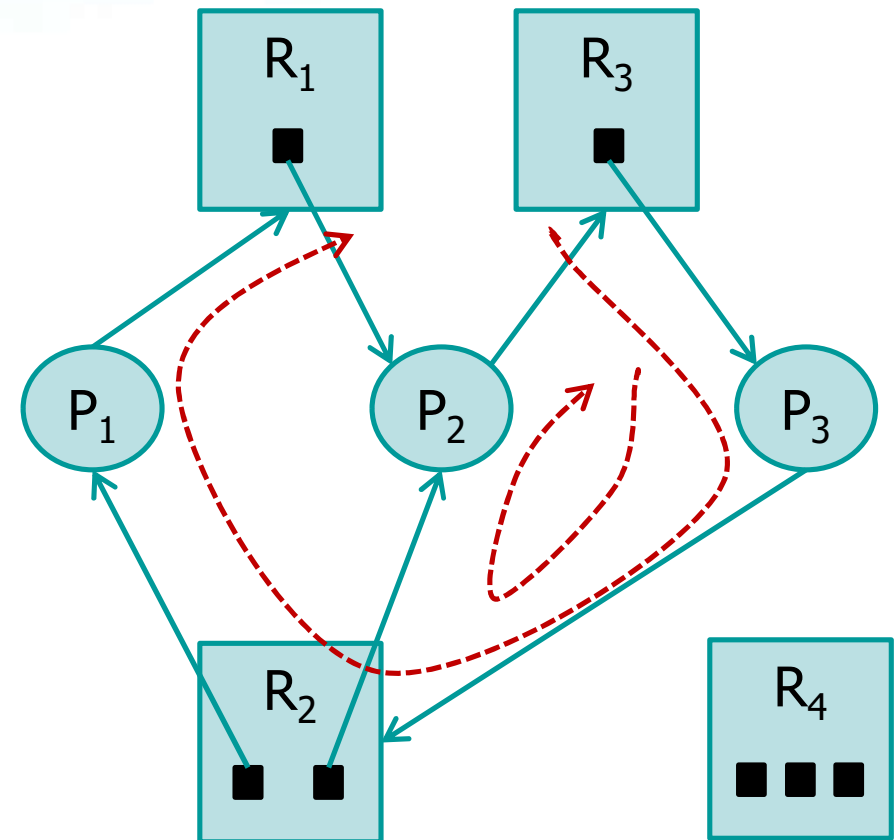
## ❖ Risorse

- $R_1$  e  $R_3$  con una istanza
- $R_2$  con due istanza
- $R_4$  con tre istanze

## ❖ Esistenza di due cicli

## ❖ Condizione di stallo

- $P_1$  attende  $R_1$
- $P_2$  attende  $R_3$
- $P_3$  attende  $R_2$



# Complessità

## ❖ Ogni fase di rilevazione ha un costo

### ➤ Determinazione dei cicli nel grafo

- La presenza di cicli può essere verificata mediante visita in profondità
- Un grafo è aciclico se una visita in profondità non incontra archi etichettati "backward" verso vertici grigi
  - Se si raggiunge un vertice grigio, ovvero si attraversa un arco backward, si ha un ciclo
- Il costo temporale di tale operazione è pari a
  - $\Theta(|V| + |E|)$  per rappresentazioni con lista di adiacenza
  - $\Theta(|V|^2)$  per rappresentazioni con matrice di adiacenza



## Complessità

- ❖ Quando spesso si effettuano le rilevazioni?
  - Ogni volta che un processo fa una richiesta non soddisfatta immediatamente
  - A intervalli di tempo fissi, e.g., ogni 30 minuti
  - A intervalli di tempo variabili, e.g., quando l'utilizzo della CPU scende sotto una certa soglia

## Ripristino

- ❖ Per ripristinare un corretto funzionamento sono possibili diverse strategie
  - Agire sui vertici del grafo di assegnazione
  - Agire sugli archi del grafo di assegnazione

# Ripristino

## ➤ Agire sui vertici del grafo di assegnazione

Strategia	Descrizione
Terminare tutti i processi in stallo	<ul style="list-style-type: none"><li>• Complessità: semplice causare inconsistenze sulle basi dati</li><li>• Costo: molto più alto di quanto potrebbe essere strettamente necessario</li></ul>
Terminare un processo alla volta tra quelli in stallo	<ul style="list-style-type: none"><li>• Si seleziona un processo, si termina, si ri-controlla la condizione di stallo, eventualmente si itera</li><li>• Complessità: alta in quanto occorre selezionare l'ordine delle vittime con criteri oggettivi (priorità, tempo di esecuzione effettuato e da effettuare, numero risorse possedute, etc.)</li><li>• Costo: elevato, i.e., dopo ogni terminazione occorre riverificare la condizione di stallo</li></ul>

# Ripristino

## ➤ Agire sugli archi del grafo di assegnazione

Strategia	Descrizione
Rimuovere le richieste verso risorse non concesse	<ul style="list-style-type: none"><li>Il procedimento è simile a quello di una system call bloccante che dopo un certo tempo va in time-out e risponde che la risorsa non può essere concessa</li><li>Complessità: spesso più accettabile (da parte del processo)</li></ul>
Prelazionare le risorse a un processo alla volta	<ul style="list-style-type: none"><li>Si seleziona un processo, si prelazionano le sue risorse, se ne fa il roll-back, si ri-controlla la condizione di stallo, eventualmente si itera</li><li>Complessità: occorre effettuare il rollback, i.e., fare ritornare il processo vittima in uno stato sicuro</li><li>Costo: la selezione di una vittima deve minimizzare il costo della prelazione</li></ul>

## Conclusioni

- ❖ Rilevazione e ripristino sono operazioni
  - Complesse logicamente
  - Onerose temporalmente
- ❖ In ogni caso se un processo richiede molte risorse è possibile causare starvation
  - Lo stesso processo viene ripetutamente scelto come vittima e incorre in rollback ripetuti
    - È opportuno inserire il numero di terminazioni tra i parametri di scelta della vittima, facendone aumentare la priorità o simili