

MAS: Betriebssysteme

Koordination und Synchronisation: Kritische Abschnitte, Sperren, Semaphore und Mutexe

T. Pospíšek

Zh School of Engineering

Gesamtüberblick

- 1. Einführung in Computersysteme
- 2. Entwicklung von Betriebssystemen
- 3. Architekturansätze
- 4. Interruptverarbeitung in Betriebssystemen
- 5. Prozesse und Threads
- 6. CPU-Scheduling
- 7. Synchronisation und Kommunikation
- 8. Speicherverwaltung
- 9. Geräte- und Dateiverwaltung
- 10.Betriebssystemvirtualisierung



Zielsetzung

- Der Studierende soll die Probleme der Parallelverarbeitung verstehen und einschätzen können
- Der Studierende soll Konzepte zur Vermeidung von Race Conditions sowohl auf Betriebssystemebene als auch auf Anwendungsebene erläutern können
- Der Studierende soll verstehen, wie Sperren,
 Semaphore und Mutexe funktionieren und wie man sie implementiert

Überblick



1. Einführung

- 2. Kritische Abschnitte und gegenseitiger Ausschluss
- 3. Sperren, Semaphore und Mutex
- 4. Diverse Synchronisationsprobleme

Einführung



Nebenläufigkeit

- Parallele oder quasi-parallele Ausführung von Befehlsfolgen in Prozessen und Threads
- Verdrängung jederzeit durch BS möglich ohne Einfluss des Anwendungsprogrammierers

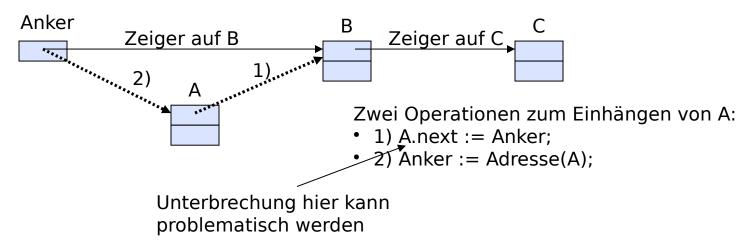
Atomare Aktionen

- Codebereiche, die in einem Stück, also atomar, ausgeführt werden müssen, um Inkonsistenzen zu vermeiden
- Aber: Eine Unterbrechung durch Verdrängung ist jederzeit möglich

Zh School of Engineering

Konflikte, Fallbeispiel 1 (1)

- Beispiel zur Verdeutlichung des Problems:
 - Mehrere Prozesse bearbeiten eine gemeinsame Liste von Objekten (z.B. die Prozesslisten der Run-Queue)
 - Ein Prozess hängt ein neues Objekt vorne in die Liste ein
 - Prozesse können zu beliebigen Zeiten unterbrochen werden
 - Versucht ein zweiter Prozess auch, ein Objekt vorne anzuhängen, gibt es möglicherweise Probleme

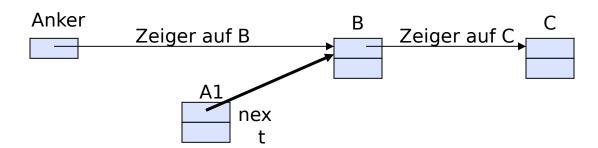




Konflikte, Fallbeispiel 1 (2)

- Prozess 1 führt 1. Anweisung aus
 - A1.next := Anker
 - jetzt wird die CPU entzogen

- 1) A.next := Anker;
- 2) Anker := Adresse(A);

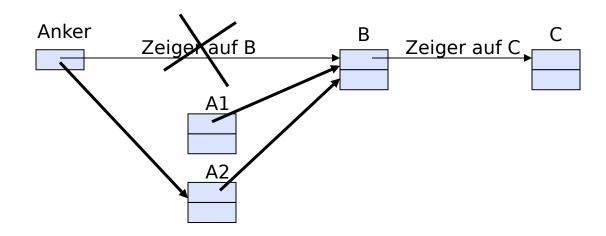




Konflikte, Fallbeispiel 1 (3)

- Prozess 2 führt 1. und 2. Anweisung aus
 - A2.next := Anker
 - Anker := Adresse (A2)
 - Jetzt wird die CPU entzogen

- 1) A.next := Anker;
- 2) Anker := Adresse(A);

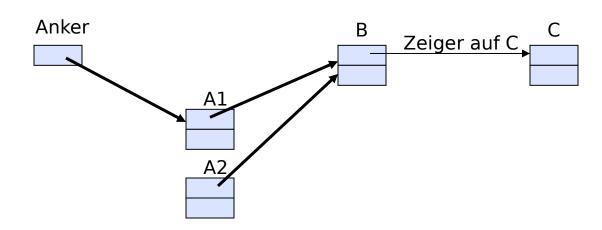




Konflikte, Fallbeispiel 1 (4)

- Prozess 1 führt die 2. Anweisung aus
 - Anker := Adresse (A1)
 - Jetzt wird die CPU entzogen

- 1) A.next := Anker;
- 2) Anker := Adresse(A);

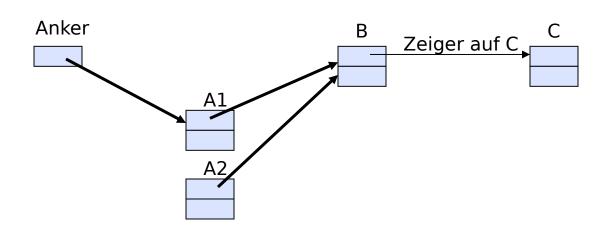




Konflikte, Fallbeispiel 1 (5)

- Prozess 1 führt die 2. Anweisung aus
 - Anker := Adresse (A1)
 - A2 wird zur Leiche

- 1) A.next := Anker;
- 2) Anker := Adresse(A);





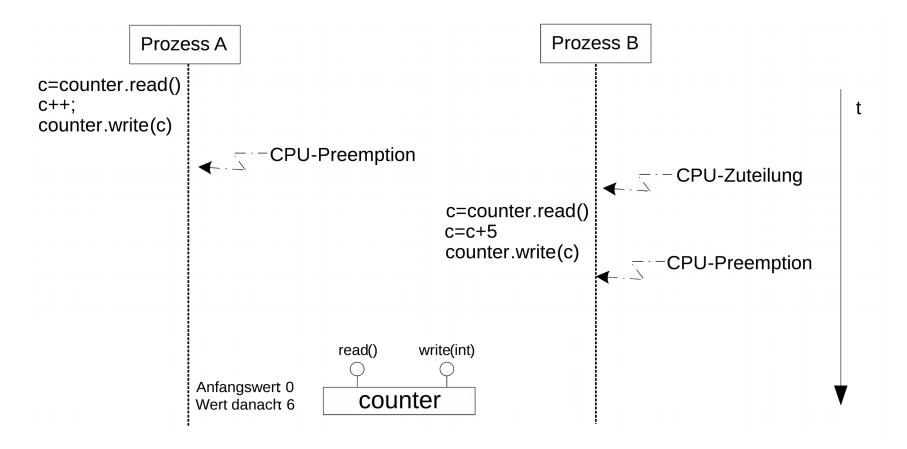
Konflikte, Fallbeispiel 2 (1)

- Ein gemeinsam genutzter Zähler (Counter) wird von zwei Prozessen verändert
- Auch hier kann es zu Inkonsistenzen kommen, die als Lost-Update bezeichnet werden



Konflikte, Fallbeispiel 2 (2)

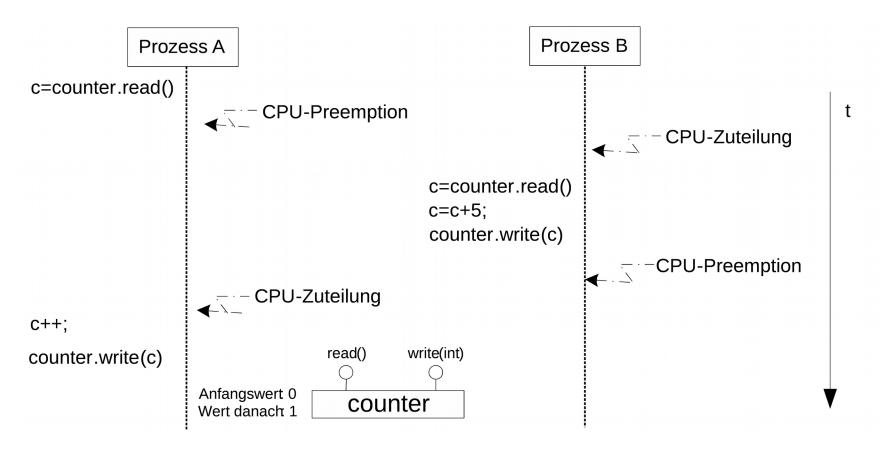
- Counter steht anfangs auf 0 Syntax
- Unproblematischer Ablauf





Konflikte, Fallbeispiel 2 (3)

Fehlerfall: Was passiert bei diesem Ablauf, wenn counter zunächst auf 0 steht?





Race Conditions

- Diese Situationen bezeichnet man auch als Race Conditions
 - Zwei oder mehrere Prozesse oder Threads nutzen ein gemeinsames Betriebsmittel (Liste, Counter,...)
 - Endergebnisse der Bearbeitung sind von der zeitlichen Reihenfolge abhängig

Überblick



- 1. Einführung
- 2. Kritische Abschnitte und gegenseitiger Ausschluss
- 3. Sperren, Semaphore und Mutex
- 4. Diverse Synchronisationsprobleme

Kritische Abschnitte und gegenseitiger Ausschluss



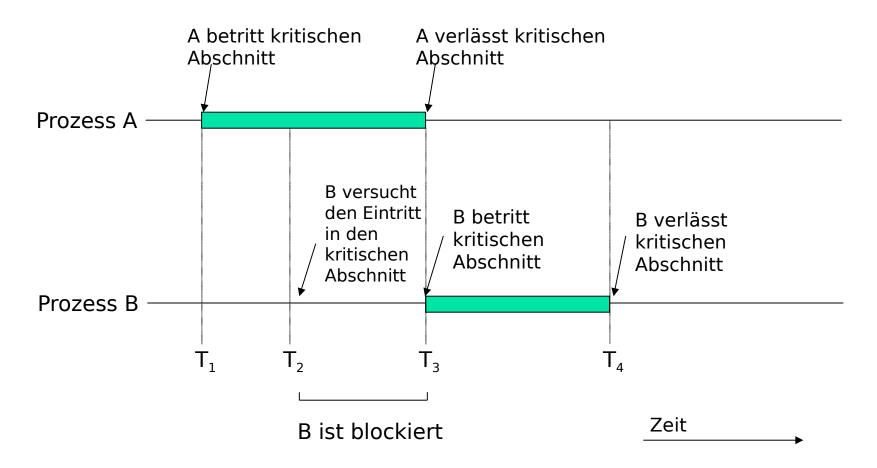
- Auf gemeinsam von mehreren Prozessen oder Threads bearbeitete Daten darf nicht beliebig zugegriffen werden
 - Prozesse bzw. Threads müssen sich zur Bearbeitung gemeinsamer (shared) Ressourcen miteinander koordinieren
 - Synchronisation erforderlich



- Man benötigt ein Konzept, das es ermöglicht, gewisse Arbeiten logisch nicht unterbrechbar zu machen
 - Die Codeabschnitte, die nicht unterbrochen werden dürfen, werden auch als kritische Abschnitte (critical sections) bezeichnet
 - In einem kritischen Abschnitt darf sich immer nur ein Prozess zu einer Zeit befinden
 - Das Betreten und Verlassen eines kritischen Abschnitts muss abgestimmt (synchronisiert) werden
- Ziel: Gegenseitigen Ausschluss (mutual exclusion) garantieren

Kritische Abschnitte und gegenseitiger Ausschluss



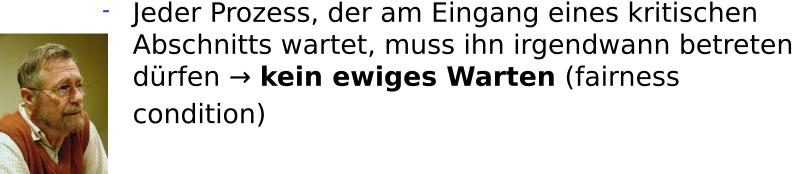


Nach Tanenbaum (2009)



Anforderungen an kritische Abschnitte

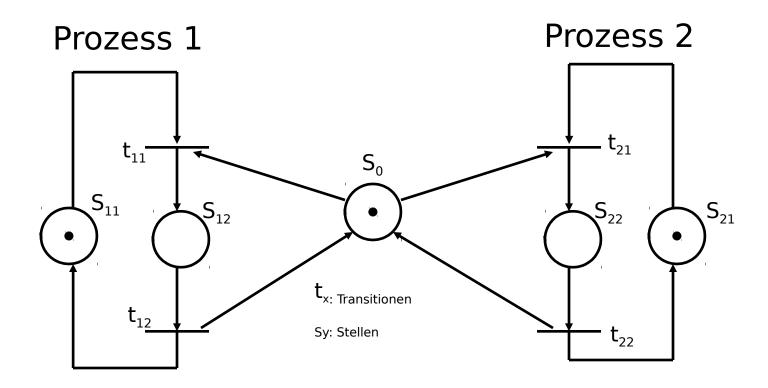
- Kriterien von Dijkstra (1965):
 - Keine zwei Prozesse dürfen gleichzeitig in einem kritischen Abschnitt sein (mutual exclusion)
 - Keine Annahmen über die Abarbeitungsgeschwindigkeit und die Anzahl der Prozesse bzw. Prozessoren
 - Kein Prozess außerhalb eines kritischen Abschnitts darf einen anderen Prozess **blockieren**







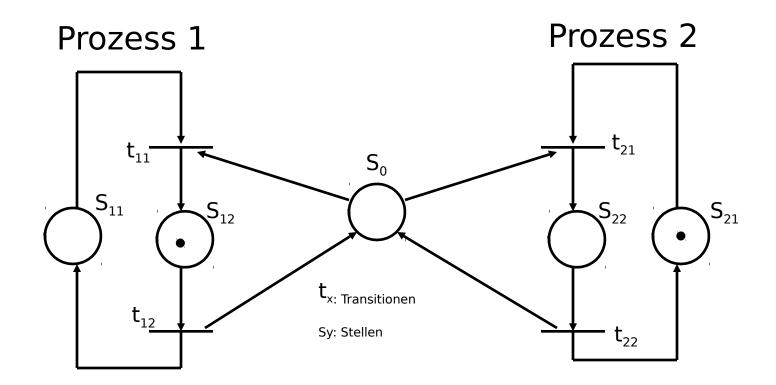
Kritischer Abschnitt als Petrinetz (1)



- S_{12} und S_{22} stellen die kritischen Abschnitte zweier Prozesse dar, S_{11} und S_{21} sind unkritisch
- Über die Stelle S_0 wird der gegenseitige Ausschluss realisiert (S_0 enthält maximal eine Marke)

Zh School of Engineering

Kritischer Abschnitt als Petrinetz (2)



t₁₁ schaltet hier und Prozess 1 ist im kritischen Abschnitt

Überblick



- 1. Einführung
- 2. Kritische Abschnitte und gegenseitiger Ausschluss
- 3. Sperren, Semaphore und Mutex
- 4. Diverse Synchronisationsprobleme



Sperren: Implementierungsvarianten (1)

- Eine einfache Lösung zur Realisierung von kritischen Abschnitten ist busy waiting (aktives Warten)
 - Ein Prozess testet eine sog. Synchronisationsvariable
 - Test solange, bis Variable einen Wert hat, der den Zutritt erlaubt → Man braucht einen speziellen Befehl dazu, oder via Token Passing
- Dieses **Polling** ist oft unwirtschaftlich, da es eine Verschwendung der CPU-Zeit bedeutet
 - Aber: Spinlocks in Betriebssystemen sind oft anzutreffen
 - Bei sehr kurzen Wartezeiten bei Multiprozessoren sehr gut!
 - Warum nicht bei Singleprozessoren?
- Manchmal ist es besser, einen Prozess "schlafen" zu legen und erst wieder zu wecken, wenn er in den kritischen Bereich darf



Sperren, Implementierungsvarianten (2)

- Hardware-Unterstützung zur Synchronisation:
 - Alle Interrupts ausschalten; Geht nur bei Monoprozessoren. Warum?
 - → Ist aber meist eine schlechte Lösung!

• • •

Interrupts sperren (Maskieren, z.B. Windows IRQL hochsetzen)

/* Kritischer Abschnitt beginnt */

• •

/* Kritischer Abschnitt endet */

Interrupts freigeben (Demaskieren)



Sperren, Implementierungsvarianten (3)

- Hardware-Unterstützung zur Synchronisation:
 - Atomare Instruktionsfolge über nicht unterbrechbare Maschinenbefehle in einem einzigen ununterbrechbaren Speicherzyklus → wichtig bei Multiprozessoren!
 - Praktische Beispiele hierfür:
 - Test and Set Lock (TSL = test and set lock) bzw. TAL
 - Lesen und Ersetzen einer Speicherzelle in einem Speicherzyklus
 - · Swap
 - Austausch zweier Variablenwerte in einem Speicherzyklus
 - Fetch And Add
 - Lesen und Inkrementieren einer Speicherzelle in einem Speicherzyklus
 - Exchange-Befehl XCHG dest, src (im Intel-Befehlssatz)
 - Inhalte von src und dest werden ausgetauscht (Register und Speicherbereiche als Quelle und Ziel möglich)



Sperren, Beispiel: TSL-Befehl

- Einfache Lock-Implementierung mit TSL-Befehl (auch: TAS-Befehl)
- LOCK ist eine Speichervariable, die vom TSL-Befehl in einem Speicherzyklus gesetzt und ausgelesen wird

```
MyLock lock:
   TSL R1, LOCK
                       // Lies LOCK in R1 ein und
                        // setze Wert von LOCK auf 1
   CMP R1, #0
                        // Vergleiche Registerinhalt mit 0
                        // Wenn Vergleich zutrifft, dann ist Lock gesetzt
  JNE MyLock lock
                        // Ansonsten erneut versuchen
                        // Kritischer Abschnitt kann betreten werden
   RET
MyLock unlock:
   MOVĒ LOCK, #0
                       // LOCK auf 0 setzen (freigeben)
                        // Kritischer Abschnitt kann von anderem Prozess
   RET
                        // betreten werden
```

Nach Tanenbaum (2009)



Sperren, Beispiel: Lock über XCHG-Befehl

 Pseudocode mit Intel-80386-Maschinenbefehlen

```
void akquireLock (var boolean lock)
   CODE {SYSTEM.i386}
        MOV EBX, lock[EBP]
                              EBX := ADR(lock)
        MOV AL, 1
                               : AL := 1
   test:
        XCHG [EBX], AL
                               ; Setze und lese Lockvariable atomar
        CMP AL, 1
                               ; gesperrt?
        JNE exit
                               ; ja
        NOP
                               ; nein, erneut versuchen
       JMP test
   exit:
void releaseLock (var boolean lock)
{
   lock := FALSE;
```

Semaphore



- Dijkstra (1965) führte das Konzept der Semaphore zur Lösung des Mutual-Exclusion-Problems ein
- Zwei elementare Operationen
 - P()
 - Aufruf bei Eintritt in den kritischen Abschnitt, Operation auf Semaphor
 - Aufrufender Prozess wird in den Wartezustand versetzt, wenn sich ein anderer Prozess im kritischen Abschnitt befindet → Warteschlange
 - V()
- Aufruf bei Verlassen des kritischen Abschnitts
- Evtl. wird einer der wartenden Prozesse aktiviert und darf den kritischen Abschnitt betreten

Edsger Wybe Dijkstra (11.5.1930 - 06.08.2002)

Eisenbahnsignale Quelle: wikipedia.de

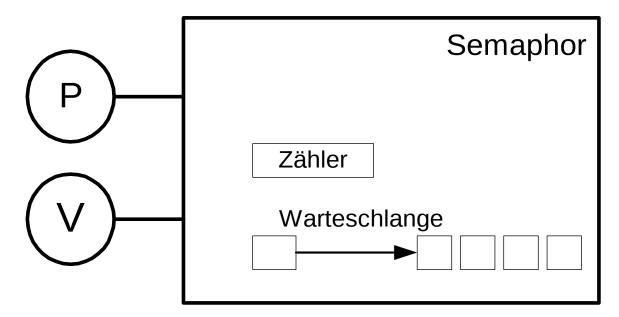




- Semaphor-Zähler
- Warteschlange

Niederländisch:

- P kommt evtl. von probeeren = versuchen oder passeeren = passieren
- V kommt evtl. von verhogen = erhöhen oder vrijgeven = freisetzen



P: P-Operation auch Down-Operation genannt

V: V-Operation, auch Up-Operation genannt



Semaphore, Beispielnutzung

- P() und V() sind selbst wieder ununterbrechbar, also atomare Aktionen
- Atomare Aktionen werden ganz oder gar nicht ausgeführt

Semaphore, Algorithmus

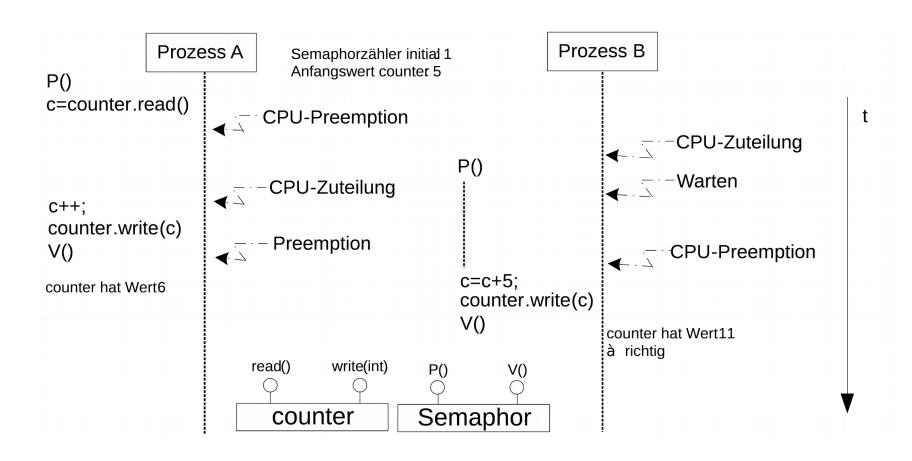


s ist der Semaphor-Zähler, Init: s >= 1

```
void P() {
   if (s >= 1) {
         s = s - 1:
                    // der die P-Operation ausführende Prozess setzt
                        // seinen Ablauf fort
    } else {
        // der die P-Operation ausführende Prozess wird in seinem Ablauf
        // zunächst gestoppt, in den Wartezustand versetzt und in einer dem
        // Semaphor S zugeordneten Warteliste eingetragen
}
                                                                                  aktiv
                                                               bereit
void V() {
    s = s + 1;
    if (Warteliste ist nicht leer) {
        // aus der Warteliste wird ein Prozess ausgewählt
                                                                       blockiert
        // und aufgeweckt
// der die V-Operation ausführende Prozess setzt seinen Ablauf fort
```

Semaphore: Vermeidung des Lost-Update-Problems







Semaphore, einfache Form: Mutex

- Wenn man auf den Zähler im Semaphor verzichten kann, kann eine einfachere Form angewendet werden
- Diese wird als Mutex bezeichnet
- Ein Mutex ist leicht und effizient zu implementieren
- Ein Mutex ist eine Variable, die nur zwei Zustände haben kann:
 - locked und unlocked
- Man braucht also nur 1 Bit zur Implementierung
- Zwei Operationen:
 - mutex lock
 - mutex_unlock

Überblick



- 1. Einführung
- 2. Kritische Abschnitte und gegenseitiger Ausschluss
- 3. Semaphore und Mutex
- 4. Diverse Synchronisationsprobleme

Philosophenproblem



- Dijkstra und Hoare (1965), Dining Philosphers Problem:
 - Fünf Philosophen sitzen um einen Tisch herum
 - Jeder hat einen Teller mit Spaghetti vor sich
 - Zwischen den Tellern liegt je eine Gabel (5 Gabeln)
 - Zum Essen braucht ein Philosoph 2 Gabeln
 - Ein Philosoph isst und denkt abwechselnd
 - Wenn er hungrig wird, versucht er in beliebiger Reihenfolge die beiden Gabeln links und rechts von seinem Teller zu nehmen
 - Hat er sie bekommen, isst er und legt sie dann wieder auf ihren Platz zurück



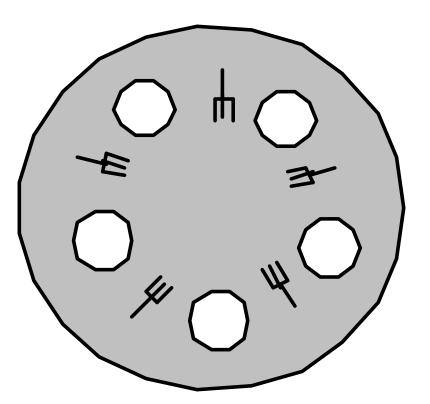
Sir Charles Antony Richard Hoare (11.01.1934) Britischer Computerwissenschaftler



Edsger Wybe Dijkstra (11.5.1930 – 06.08.2002) Niederländischer Computer-Wissenschaftler

Prozessverwaltung: Philosophenproblem





Lösungsalgorithmus:

```
static int n = 5;

void philosopher(int i) {
    while (true) {
        think();
        take_fork(i);
        take_fork((i+1) % n);
        eat();
        put_fork(i);
        put_fork((i+1) % n);
    }
}
```

Warum funktioniert der angegebene Algorithmus nicht?

Finden Sie eine Lösung, bei der zwei Philosophen gleichzeitig essen können und keiner verhungern muss!

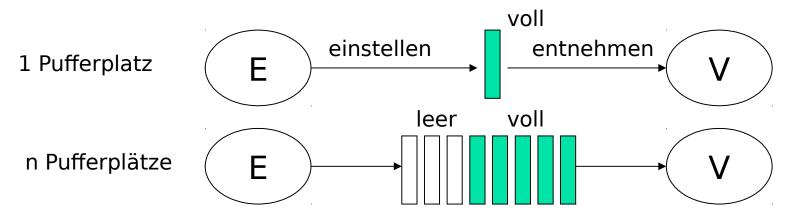


Erzeuger-Verbraucher-Problem

- Ein oder mehrere Erzeugerprozesse (producer) produzieren
- Ein oder mehrere Verbraucherprozesse (consumer) konsumieren
- Endlich große Pufferbereiche zwischen den Prozessen
 - Erzeuger füllt auf
 - Verbraucher nimmt heraus

Flusskontrolle erforderlich

- Erzeuger legt sich schlafen, wenn Puffer voll ist und wird vom Verbraucher aufgeweckt, wenn wieder Platz ist
- Verbraucher legt sich schlafen, wenn Puffer leer ist und wird vom Erzeuger wieder aufgeweckt, wenn wieder was drinnen ist



zh

Erzeuger-Verbraucher-Problem

- Lösung mit drei Semaphoren:
 - mutex für den gegenseitigen Ausschluss beim Pufferzugriff
 - frei und belegt zur Synchronisation

Erzeuger

```
while (true) {
    produce(item);
    P(frei);
    P(mutex);
    putInBuffer(item);
    V(mutex);
    V(belegt);
}
```

Verbraucher

```
while (true) {
    P(belegt);
    P(mutex);
    getFromBuffer(item);
    V(mutex);
    V(frei);
    consume(item);
}
```

<u>Initialisierung:</u>

```
belegt =0; // Verbraucher muss erst mal warten, zählt die belegten Puffer frei = N (Puffergröße); // Am Anfang ist Puffer leer, zählt die leeren Puffer Mutex = 1; // Mutual Exclusion Zugang nur für Pufferbearbeitung
```

→ am Anfang darf nur Erzeuger was tun

Nach Tanenbaum (2009)



Überblick und Zusammenfassung

- ✓ Einführung
- ✓ Kritische Abschnitte und gegenseitiger Ausschluss
- ✓ Sperren, Semaphore und Mutex
- ✓ Diverse Synchronisationsprobleme