

# ***Curso de Engenharia de Computação*** ***Sistemas Operacionais***

INSTITUTO MAUÁ DE TECNOLOGIA



## **Processos e Threads – Parte III**



Slides da disciplina Sistemas Operacionais  
Curso de Engenharia de Computação  
Instituto Mauá de Tecnologia – Escola de Engenharia Mauá  
Prof. Marco Antonio Furlan de Souza

# Comunicação entre processos

## ■ Conceitos

- **Comunicação** entre **processos** em execução é **comum**;
- Por **exemplo**, na **linha de comando** do **Linux** quando se utiliza **pipes** para **redirecionar** a **saída** de um **processo** à **entrada** de outro;
- **Problemas** que surgem na comunicação entre processos:
  - Como **efetuar** a **comunicação**?
  - Como **garantir** que dois ou mais **processos** possam **operar** sobre **recursos** em **comum** sem gerar **inconsistências** (exemplos: conta bancária, reservas aéreas):
  - Como **sincronizar** as **operações** entre dois processos?

## ■ Condições de disputa

- **Processos** (e threads!) podem **compartilhar armazenamento** em comum (**memória, arquivo em disco**) e realizar nesse armazenamento **operações de leitura e escrita**;
- Quando **dois ou mais processos** tentam **ler** ou **alterar** algum **recurso compartilhado** e o **resultado final depende** da **ordem** de como os **processos realizaram** tais **operações**, tem-se uma **condição de disputa** (*race condition*).

# Comunicação entre processos

## ■ Condições de disputa

### – Exemplo

- Os processos  $p$  e  $q$  ao serem executados em paralelo **acessam a variável compartilhada  $n$** :

Algorithm 2.4: Assignment statements with one global reference	
integer $n \leftarrow 0$	
p	q
integer temp p1: $\text{temp} \leftarrow n$ p2: $n \leftarrow \text{temp} + 1$	integer temp q1: $\text{temp} \leftarrow n$ q2: $n \leftarrow \text{temp} + 1$

Dois cenários de execução!  
Qual deles é o correto?

Process p	Process q	n	p.temp	q.temp
<b>p1: <math>\text{temp} \leftarrow n</math></b>	q1: $\text{temp} \leftarrow n$	0	?	?
<b>p2: <math>n \leftarrow \text{temp} + 1</math></b>	q1: $\text{temp} \leftarrow n$	0	0	?
(end)	<b>q1: <math>\text{temp} \leftarrow n</math></b>	1		?
(end)	<b>q2: <math>n \leftarrow \text{temp} + 1</math></b>	1		1
(end)	(end)	2		

Process p	Process q	n	p.temp	q.temp
<b>p1: <math>\text{temp} \leftarrow n</math></b>	q1: $\text{temp} \leftarrow n$	0	?	?
p2: $n \leftarrow \text{temp} + 1$	<b>q1: <math>\text{temp} \leftarrow n</math></b>	0	0	?
<b>p2: <math>n \leftarrow \text{temp} + 1</math></b>	q2: $n \leftarrow \text{temp} + 1$	0	0	0
(end)	<b>q2: <math>n \leftarrow \text{temp} + 1</math></b>	1		0
(end)	(end)	1		

De: BEN-ARI, M. Principles of Concurrent and Distributed Programming. Harlow, England. Pearson Education Limited, 2015.

## ■ Regiões críticas

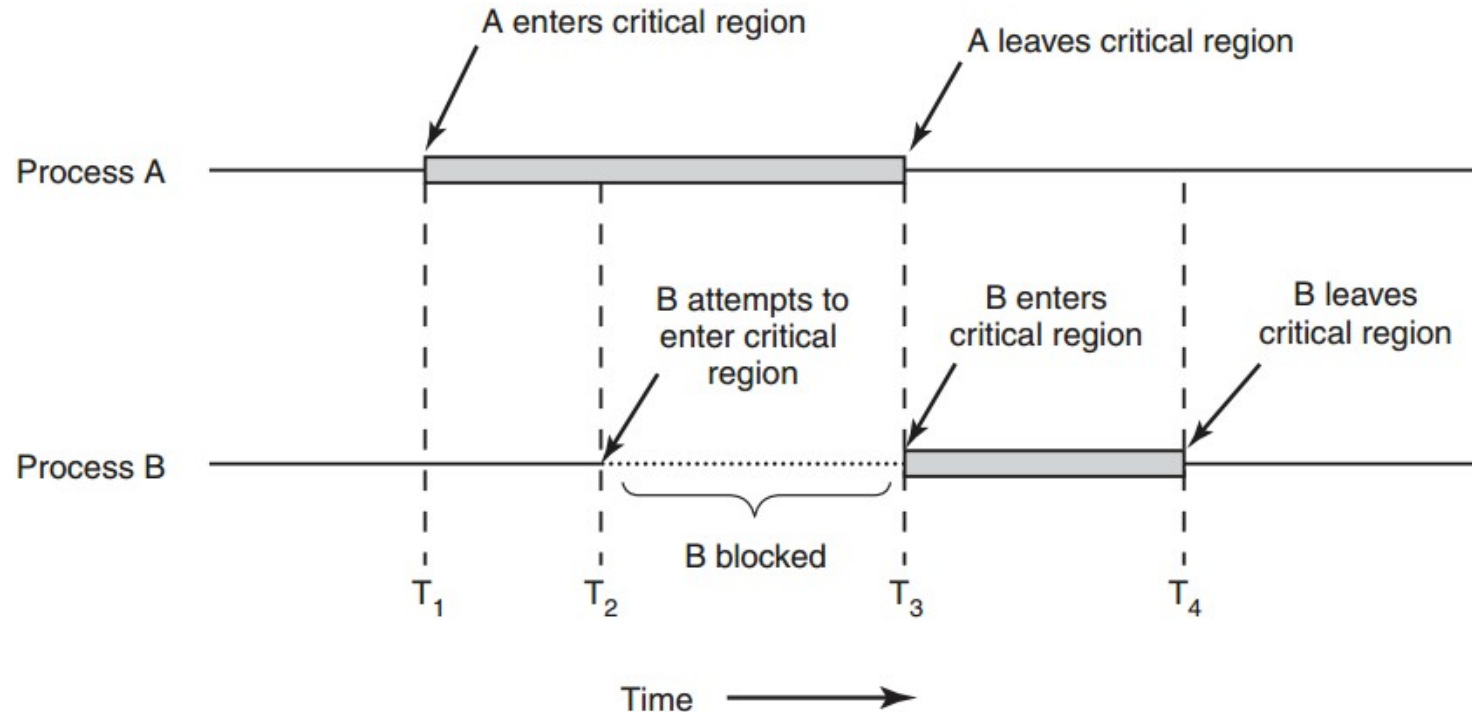
- Para **evitar condições de disputa**, é necessário **proibir** que **mais de um processo leia ou escreva** um certo **recurso compartilhado ao mesmo tempo**;
- É necessário, portanto, **estabelecer** um **esquema de exclusão mútua**;
- A parte do **programa** que **contém o recurso compartilhado** é denominado de **região crítica**.

## ■ Regiões críticas

- Na realidade, as **condições** para **evitar problemas** de **leitura/escrita** de **dois** ou **mais processos** em um certo são as seguintes:
  - (1) Não se pode **permitir** que **dois processos** estejam executando **simultaneamente** dentro de suas **regiões críticas**;
  - (2) Não se pode **assumir nada** a **respeito** da **velocidade** ou **número** de **CPUs** (isso não deve afetar a correteude do algoritmo);
  - (3) **Nenhum processo** executando **fora** de sua **região crítica** poderá **bloquear** qualquer **outro processo**;
  - (4) **Nenhum processo** deverá **esperar indefinidamente** para **entrar** em sua **seção crítica**.

# Comunicação entre processos

- Regiões críticas
  - Exclusão mútua por regiões críticas



- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - A **exclusão mútua** pode ser **obtida** pela **técnica** denominada **espera ocupada** (*busy waiting*);
  - Existem diversas **propostas** para **implementar a espera ocupada**:
    - Desabilitando interrupções;
    - Variáveis de travamento;
    - Alternância estrita;
    - Solução de Peterson;
    - Instrução TSL.



- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - **Desabilitando interrupções**
    - Em sistemas de um **único processador**, a **solução mais simples** é fazer com que **cada processo** que **desabilite** todas **interrupções** **assim que entrar** na **seção crítica** e **reabilitá-las** logo **antes de sair** desta **seção**;
    - **Sem interrupções habilitadas**, não ocorrem interrupções de **relógio** – a **CPU** só **comuta** de **processo** para **processo** com **interrupção de relógio** ou outras;
    - **Portanto**, uma vez que um **processo desabilitou** interrupções, ele pode **examinar** e **atualizar** uma **memória compartilhada** **sem** que qualquer **outro processo** intervenha.

# Comunicação entre processos

- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - **Desabilitando interrupções**
    - **Problemas com esta abordagem:**
      - **Não é inteligente dar aos processos a capacidade de ligar/desligar interrupções** – e se um deles esquecer de restaurar as interrupções?
      - Em sistemas com **múltiplas CPUs** as **interrupções** afetadas são aquelas **da CPU** onde o **processo** em questão está **executando** – o **que acontece** com as **outras CPUs**? Os **processos** delas **poderão acessar a região crítica**;
      - Essa técnica é **utilizada raramente** ...

- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - **Variáveis de travamento**
    - **Variáveis de travamento** (*lock variables*) são **variáveis** que indicam se um **processo pode ou não executar** em uma **região crítica**;
    - A **dinâmica** é a seguinte: uma **variável de travamento** é **inicializada sempre com 0**. Quando um **processo deseja entrar** em uma **região crítica de código**, ele **inspeciona a variável**. **Se seu valor for 0**, então o **processo altera seu valor para 1** e **entra na seção crítica**; **senão**, se seu **valor for 1** o **processo aguarda até que seu valor retorne novamente à 0**;
    - **Então**, o **valor 1** indica que uma **seção crítica** está sendo **utilizada** por algum processo e o **valor 0** indica que **nenhum processo** está **utilizando a seção**.

- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - **Variáveis de travamento**
    - **Problemas com esta abordagem:**
      - Pode acontecer o seguinte **cenário**: supor que um **processo consulte** uma **variável** de travamento e **identifique** que seu **valor é 0**;
      - **Antes** de ele **alterar** o **valor** da **variável**, o **agendador agenda outro processo** que **inspeciona** a mesma **variável**, **identifica** que o **valor é 0** e **prontamente altera** seu **valor para 1**;
      - Supondo que o **agendador retorne** ao **primeiro processo**, **este segue alterando** a **variável** de travamento **para 1** (lembra, para ele ela tinha o valor 0)
      - **Por fim**, tem-se **dois processos** que estarão na **mesma seção** crítica de código ao mesmo tempo! O que **não é aceitável...**

# Comunicação entre processos

- Exclusão mútua com espera ocupada
  - Alternância estrita
    - Observar o código a seguir:

## Processo 0

```
while (TRUE) {  
    while (turn != 0)      /* loop */ ;  
    critical_region();  
    turn = 1;  
    noncritical_region();  
}
```

## Processo 1

```
while (TRUE) {  
    while (turn != 1)      /* loop */ ;  
    critical_region();  
    turn = 0;  
    noncritical_region();  
}
```

- Inicialmente, o **Processo 0** inspeciona a **variável** `turn` (que indica a **vez do processo**), **descobre** que é **0** (valor inicial) e entra na região crítica. O **Processo 1** também **verifica** que é **0** e **aguarda** em uma **repetição testando continuamente** se `turn` **alterou** para **1**.

- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - **Alternância estrita**
    - Quando o **Processo 0** deixa a **seção crítica** ele altera `turn` para **1**, permitindo que o **Processo 1** entre na **região crítica** de código.
    - Supor que o **Processo 1** termine sua **região crítica** tão rápido de modo que **ambos processos** ainda **estejam** em **suas regiões não-críticas** de código com `turn` com valor **0**;
    - Admitir que, a seguir, o **Processo 0** execute seu **laço** de repetição rapidamente e saia da **região crítica** e altere `turn` para **1**. Nesse ponto, tanto **Processo 0** quanto **Processo 1** estão executando na **seção não-crítica**.

- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - **Alternância estrita**
    - Neste ponto, **supor** que o **Processo 0** rapidamente termine sua **região não-crítica** e **volte** para o **topo** do seu **laço de repetição**. Mas o **Processo 0** não pode **entrar** em sua **região crítica** pois `turn` **vale 1** e **então** fica **aguardando** a sua **entrada** até que `turn` **volte a ser 0** – **depende da velocidade** do **Processo 1** em **alterar** `turn` em 0;
    - Esse mecanismo de um **processo** ficar **continuamente testando** uma **variável** até que seu **valor mude**, é denominado de **espera ocupada** (*busy waiting*) e uma **variável** de **travamento** que é **utilizada com espera ocupada** é denominada *spin lock*.

# Comunicação entre processos

- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - **Alternância estrita**
    - **Problemas com esta abordagem**
      - Esta abordagem **não é aconselhável** quando um dos **processos é lento**
        - se o **processo lento** estiver na **região não-crítica** de código, ele **afetará a entrada** de outro processo na **região crítica** – **viola a regra (3)**;
      - Esta **solução requer** que os dois **processos alternem-se estritamente** na **entrada** de suas **regiões críticas**.



- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - **Solução de Peterson**
    - Utiliza **duas funções**, `enter_region(p)` e `leave_region(p)` que respectivamente **devem ser executadas** para **entrar** na **região crítica** e **sair** da **região crítica** de código;
    - O **parâmetro** `p` representa o **número** de um **processo**: pode ser **0** ou **1**;
    - O algoritmo de **Peterson** é **correto** no **acesso concorrente** à **região crítica** de código: por **utilizar duas variáveis** cuja alteração se dá em estados distintos, **sempre um dos processos** vai **entrar** na **região crítica** **antes** do **outro** – **mesmo** quando há um **acesso** quase **simultâneo**;
    - A única **crítica** é ainda o uso da **técnica** de **espera ocupada**.

# Comunicação entre processos

- Exclusão mútua com espera ocupada
  - Solução de Peterson

```
#define FALSE 0
#define TRUE 1
#define N      2                /* number of processes */

int turn;                        /* whose turn is it? */
int interested[N];              /* all values initially 0 (FALSE) */

void enter_region(int process);  /* process is 0 or 1 */
{
    int other;                  /* number of the other process */

    other = 1 - process;        /* the opposite of process */
    interested[process] = TRUE; /* show that you are interested */
    turn = process;             /* set flag */
    while (turn == process && interested[other] == TRUE) /* null statement */ ;
}

void leave_region(int process)   /* process: who is leaving */
{
    interested[process] = FALSE; /* indicate departure from critical region */
}
```

- Exclusão mútua com espera ocupada

- Instrução TSL

- Neste caso, **utiliza-se alguma instrução do processador para implementar o acesso à memória**, criando um **travamento** em uma **certa posição** dela – válida para sistemas **multiprocessados**;
    - Pode-se imaginar uma **instrução como** `TSL RX, LOCK` (*Test and Set Lock*) que funciona assim: ela **lê o conteúdo da posição de memória travada** `LOCK` em `RX` e então **armazena um valor não zero na posição de memória que está travada** (`LOCK`). As **operações de ler da memória travada e de escrever nela são garantidas a serem indivisíveis** – **nenhum outro processador pode acessar esta palavra de memória até a instrução termine**, com a restauração do valor de `LOCK`.
    - A técnica é correta. O travamento ocorre a nível de bus – mas ainda é um exemplo da técnica de espera ocupada.

# Comunicação entre processos

- Exclusão mútua com espera ocupada
  - Instrução TSL
    - Exemplo

```
enter_region:
    TSL REGISTER,LOCK          | copy lock to register and set lock to 1
    CMP REGISTER,#0            | was lock zero?
    JNE enter_region           | if it was not zero, lock was set, so loop
    RET                        | return to caller; critical region entered

leave_region:
    MOVE LOCK,#0               | store a 0 in lock
    RET                        | return to caller
```

- **Exclusão mútua com espera ocupada**
  - **Críticas finais** sobre esta técnica:
    - Há um **gasto desnecessário de CPU** (por conta da espera ao acesso);
    - Ocorre o **problema da inversão de prioridade**:
      - Supondo **dois processos**,  $H$ , com **alta prioridade** e  $L$  com **baixa prioridade**. O **agendador sempre escolhe executar  $H$  quando ele está pronto**;
      - Em um **dado momento**,  $L$  **está** na sua **região crítica** de código e **então** supor que  $H$  volta a ficar no **estado pronto** (após uma **interrupção** de E/S)
      - Só que  $H$  **fica** em **espera ocupada**, mas desde que  $L$  **não é agendado** para **continuar** (baixa prioridade)  $L$  **nunca** tem a **chance** de **sair da região crítica** de código e  $H$  fica **eternamente esperando entrar lá**.

- **Dormir e acordar**

- Nesta técnica, no lugar de os **processos** gastarem CPU aguardando a liberação de um recurso, eles **são suspensos** – “**dormem**” – até que possam ser **reativados** – “**acordar**” – e **acessar** o recurso;
- **Primitivas de comunicação**
  - `sleep`: é uma **chamada de sistema** que faz com que o **processo chamador** seja **suspenso** até que outro processo o acorde;
  - `wakeup`: é uma **chamada de sistema** que **acorda** um **processo passado** como **parâmetro**.

- **Dormir e acordar**

- **O problema do Produtor-Consumidor**

- **Também conhecido** como o problema do **Buffer Limitado**;
    - **Dois processos compartilham** um **buffer comum**, de **tamanho fixo**. Um deles, o **produtor**, **escreve dados** no **buffer**, e o outro, o **consumidor**, os **retira** (é possível generalizar o problema para ter  $m$  produtores e  $n$  consumidores, mas considerar o caso de um produtor e um consumidor simplifica as soluções.);
    - **Problemas:**
      - O **produtor** quer **colocar** um **novo item** no **buffer** mas este já **cheio**. A **solução** é que o **produtor durma** e seja **despertado** quando o **consumidor removeu** um ou **mais itens**;
      - O **consumidor** quer remover um **item** do **buffer** e percebe que o **buffer** está **vazio**. Ele vai **dormir** até que o **produtor coloque algo** no **buffer** e **acorde**.

# Comunicação entre processos

- Dormir e acordar
  - O problema do Produtor-Consumidor
    - Exemplo de implementação

```
#define N 100                                     /* number of slots in the buffer */
int count = 0;                                    /* number of items in the buffer */

void producer(void)
{
    int item;

    while (TRUE) {                                /* repeat forever */
        item = produce_item();                    /* generate next item */
        if (count == N) sleep();                  /* if buffer is full, go to sleep */
        insert_item(item);                        /* put item in buffer */
        count = count + 1;                        /* increment count of items in buffer */
        if (count == 1) wakeup(consumer);        /* was buffer empty? */
    }
}
```



# Comunicação entre processos

- Dormir e acordar
  - O problema do Produtor-Consumidor
    - Exemplo de implementação (cont.)

```
void consumer(void)
{
    int item;

    while (TRUE) {
        if (count == 0) sleep();
        item = remove_item();
        count = count - 1;
        if (count == N - 1) wakeup(producer);
        consume_item(item);
    }
}
```

*/\* repeat forever \*/*  
*/\* if buffer is empty, got to sleep \*/*  
*/\* take item out of buffer \*/*  
*/\* decrement count of items in buffer \*/*  
*/\* was buffer full? \*/*  
*/\* print item \*/*

- Dormir e acordar

- O problema do Produtor-Consumidor

- A solução **possui** os mesmos **problemas** de **condição** de **disputa** como já apresentado;
    - Para **controlar** o **número** de **itens** no **buffer**, utiliza-se a **variável** `count`;
    - **Código do produtor**: se o **número máximo** de **itens** que o **buffer** pode **comportar** é `N`, o **produtor primeiro** **testa** para verificar se `count` é `N`; **se for**, o **produtor dormirá**; **senão** o **produtor adicionará** um **item** ao **buffer** e **incrementará** a **variável** `count`;
    - **Código do consumidor**: ele **primeiramente** **testa** a **variável** `count` **para** verificar se é **zero**. **Se for**, então **ele dormirá**; **senão** ele **removerá** um **item** e **decrementará** a **variável** `counter`.

- Dormir e acordar

- O problema do Produtor-Consumidor

- A **condição de disputa** neste problema ocorre porque o **acesso à variável** `count` é **irrestrito**;
    - Pode **ocorrer** a seguinte **situação**: o **buffer** está **vazio** e o **consumidor** acabou de **ler** o **valor** de `count` para **cheçar** se é **0**. **Nesse instante**, o **agendador decide parar** a execução do **consumidor temporariamente** e **iniciar** a execução do **produtor**;
    - O **produtor insere** um **item** no **buffer**, **incrementa** `count` e **verifica** que **agora é 1**. **Depois**, o **produtor executa** `wakeup` para **acordar** o **consumidor**. **Mas o consumidor não está logicamente dormindo** e o sinal `wakeup` é **perdido**.
    - Quando o **consumidor volta a executar**, ele **testa** o **último valor** de `count` lido, que é **0** e então **volta a dormir**. **Mais cedo ou mais tarde** o **produtor preencherá** o **buffer** e também **dormirá**;
    - **Por fim ambos dormirão eternamente...**

# ***Referências bibliográficas***

TANENBAUM, Andrew S. **Sistemas operacionais modernos**. 3. ed.  
São Paulo: Pearson, 2013. 653 p.