## 75.59-Técnicas de programación concurrente I

# Trabajo Práctico n. 1:



Alumno	Padrón
Anca, Jorge	82399

## Facultad de Ingeniería - Universidad de Buenos Aires

Objetivo	3
Introducción	3
Pipes	3
Unamed Pipes	3
FIFO o Named Pipes	3
Memorias Compartida	3
Compilación y ejecución	4
Ejercicio 1	4
Explicación del algoritmo.	5
Visualizaciones	5
Problemas del código:	7
Ejercicio 2	7
Explicación del algoritmo	7
Visualizaciones	7
Problemas del código:	8
Dificultades encontradas	9
Conclusiones	9

## Objetivo

El objetivo del tp es practicar los métodos de comunicación entre procesos de Memoria Compartida y FIFO.

## Introducción

A continuación haré una breve descripción de conceptos teóricos involucrados en el presente tp.

### **Pipes**

## **Unamed Pipes**

Los Pipes son archivos especiales que pueden almacenar una limitada cantidad de datos de la forma "first in first out". En Linux este tamaño en bytes está definido por la constante PIPE\_SIZE que usualmente es igual a PAGE\_SIZE. El buffer está definido por la constante PIPE\_BUF y establece el número de bytes que pueden ser escritos en el Pipe de forma atómica (dicho valor es 4096).

El sistema operativo provee la sincronización entre los procesos que escriben y que leen. Por default si un proceso quiere escribir en un Pipe que este lleno, el sistema lo bloquea hasta que el Pipe pueda recibir información. Asimismo si un proceso intenta leer datos de un Pipe vacío, el sistema operativo lo bloquea hasta que haya datos en el mismo. Lo mismo ocurre si un proceso abre un Pipe para lectura y ninguno para escritura.

Los Pipes en general no son full duplex salvo en algunas versiones de Linux. Por lo tanto cuando se crea un Pipe con la syscall pipe esta devuelve un par de file descriptors, uno para la lectura y otro para la escritura.

### FIFO o Named Pipes

Los FIFO son pipes que tiene una entrada de directorio por lo que se le puede asignar permisos de acceso a los procesos y se permite que proceso no relacionados se comuniquen mediante el pipe. A pesar de que los FIFO tienen una entrada de directorio, los datos escritos en los mismos son pasador y almacenados por el kernel y no directamente escritos en el sistema de archivos.

## Memorias Compartida

La memoria compartida, permite a varios procesos compartir una dirección virtual de memoria. Este método es sumamente rápido pero no provee sistemas de sincronización por lo que se deben implementar.

El proceso es el siguiente:

- 1. Un proceso crea o aloca un segmento de memoria compartida con cierto tamaño y permisos de acceso
- El proceso luego mapea el segmento de memoria a su espacio de direcciones
- Otros procesos si son permitidos pueden acceder a la memoria compartida y mapear la misma a un espacio de direcciones. Para cada proceso la memoria compartida es como cualquier otro segmento de su direcciones de memoria
- 4. Cuada cada proceso termina de usar la memoria compartida puede hacer hacer un detach
- 5. El proceso creador es responsable de eliminar la memoria compartida cuando esta no es más requerida

## Compilación y ejecución

Se adjunto un archivo Makefile que compila el código y genera los dos ejecutables:

-make all

#### Ejecuciones:

- ./procesadorSharedMem <tam imagen> <numero canaras>
- ./procesadorFifo <tam imagen> <numero canaras>

## Ejercicio 1

Para resolver el problema dividì el código en tres clases:

- Imagen: genera la imagen a partir del ancho y del alto de la imagen, permite la serialización y deserialización de una imagen y el procesamiento.
  - Cada imagen está simulada por una matriz de enteros entre 0 y 255. la carga de la imagen se simula generando una matriz aleatoria.
  - El procesamiento se simula mediante la asignación de otros valores a la matriz de píxeles y un sleep de un nùmero variables de segundos.
  - La serialización de las imágenes implica generar un string a partir de el ancho, alto y valores de las matriz de píxeles separados por coma.
  - Por último ña deserialiazación , recibe un string de valores separados por coma y reconstruye la imagen.
- ProcesadorImagenes: encargado de aplanar las imágenes
  El aplanado se logra promediando los pixeles de las imágenes recibidas como parámetro
- Logger: encargado de crear el archivo de log y escribir en el mismo eventos

Para activar la escritura en el archivo log se debe cambiar la variable del main a:

#### bool logToFile=true;

y luego recopilar el código.

## Explicación del algoritmo.

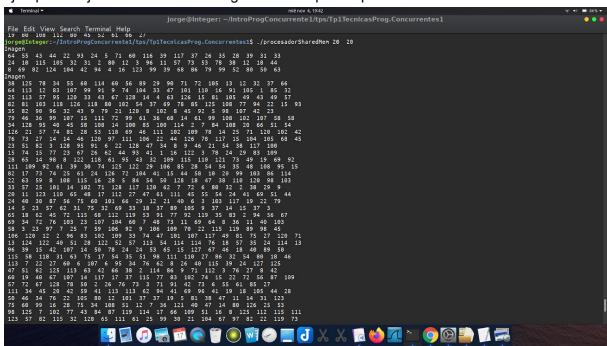
El proceso principal, crea el espacio de memoria compartido y genera hijos según la cantidad de cámaras. Cada hijo genera una imagen aleatoria simulando la carga de una imagen. Luego se la procesa y espera que el proceso padre setee la variable status como Ready para luego setearla como NotReady y escribir en el segmento de memoria compartido con la imagen serializada. Luego el proceso , desmapea el segmento de memoria compartido y termina su ejecución.

El proceso padre, espera la finalización de los procesos hijos con la syscall wait. cada vez termina un proceso, lee la memoria compartida la imagen serializada y setea la variable status en Ready para permitir que otro proceso hijo escriba en la memoria compartida. El padre luego deserializar la imagen y guarda la imagen en un vector.

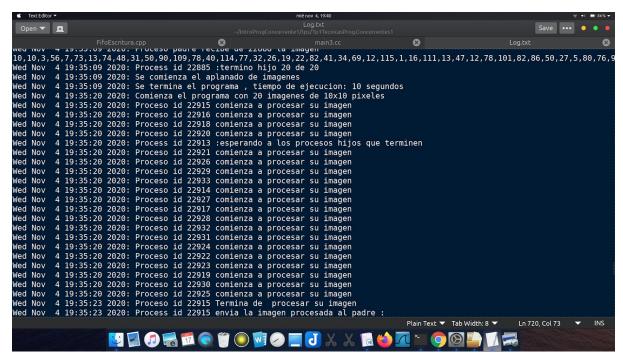
Cuando terminan todos los procesos hijos, el padre realiza el aplanado de las imágenes-

## Visualizaciones

Ejemplo de ejecución de un 20 imágenes de 20 por 20 píxeles:

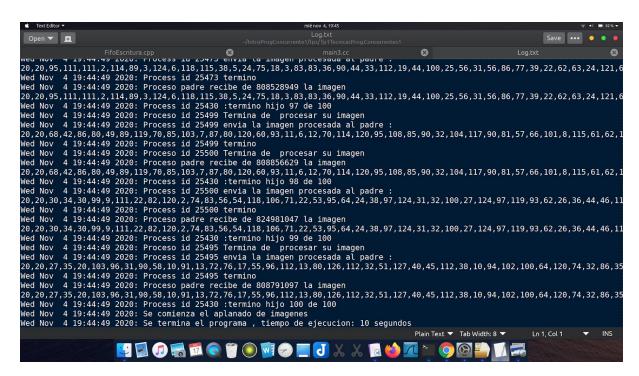


Ejemplo de archivo log.



El procesamiento duro de las 20 imagenes duró 8 segundos.

Si en vez de 20 imágenes ingresamos 100, el tiempo de procesamiento es de 10 segundos como muestra la siguiente imagen del archivo log.



Esto última ilustra la rapidez del procesamiento paralelo utilizando memoria compartida para comunicar datos entre procesos.

## Problemas del código:

Hay una limitación del tamaño de las imágenes a 30 pixels por 30 píxeles debido a la limitación de mil bytes de la memoria compartida. Esto se resolvería con la implementación de un método que escriba en la memoria en un ciclo y otro que lea la memoria en ciclo.

## Ejercicio 2

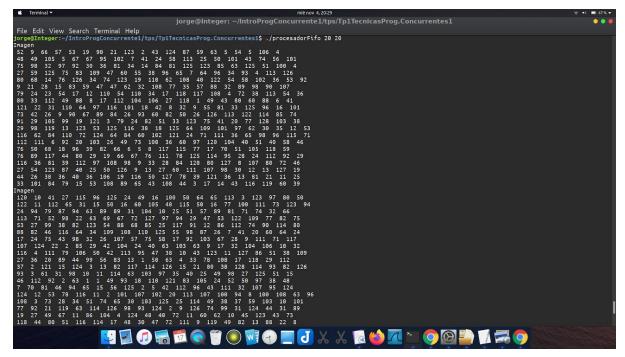
Se reutilizaron las clases del ejercicio 1.

### Explicación del algoritmo

El algoritmo es similar al caso anterior con la diferencia que se usa un pipe denominado o Fifo en vez de memoria compartida. Por lo mientras que no se supere el buffer del pipe , no se requiere sincronizar los procesos. Por lo tanto no se utiliza la variable status como el caso anterior.

### Visualizaciones

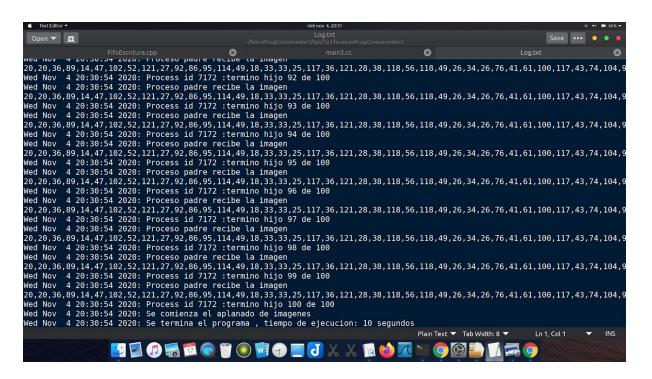
Ejemplo de ejecución de un 20 imágenes de 20 por 20 píxeles:



El procesamiento duro de las 20 imágenes duró 9 segundos.

```
| Save |
```

Si procesamos 100 imágenes de 20 por 20 pixeles vemos que el tiempo es similar al caso anterior:



## Problemas del código:

Hay una limitación del tamaño de las imágenes a 100 pixels por 100 píxeles debido a la limitación del tamaño del buffer del pipe. Esto se resolvería con la implementación de

un método que escriba en la memoria en un ciclo primero el tamaño de la imagen serializada en bytes y luego enviar la imagen en fragmentos. El proceso padre debería leer del pipe la imagen serializada con un mètodo que ejecute un ciclo.

Asimismo se debería implementar un mecanismo de sincronización para evitar que un proceso escriba en el pipe cuando otto no haya terminado de enviar la imagen serializada

## Dificultades encontradas

En primer lugar tuve que recordar cómo codificar en c++ ya que hace más de una año que utilizaba el lenguaje. Luego me di cuenta tarde de las limitaciones de tamaño de la imagen que imponía no haber implementado funciones que envíen y escriban de a fragmentos. Cuando me di cuenta de esto último pude implementarlo pero detecte fugas de memoria con Valgrind que no puede resolver a tiempo por lo no incorporé las mejoras al código.

### Conclusiones

Pude observar la rapidez de el uso de memoria compartida junto con el uso de la concurrencia para ejecutar algoritmos que requieren un cierto tiempo de ejecución. También pude comprobar que es más sencillo utilizar pipes por sobre memoria compartida porque provee un mecanismo de sincronización del tipo first in first out. Sin embargo esto es cierto si no se el tamaño de los datos que se quieran enviar no supere el del buffer del pipe. Si ocurriese esto se debería implementar un mecanismo de sincronización como se mencionó en el punto anterior.