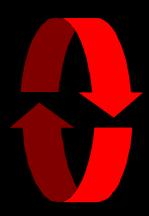
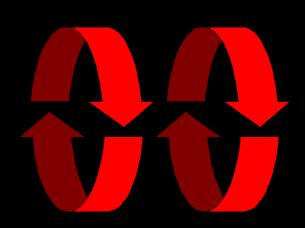
Programas Concurrentes

Ingeniería del Software 2

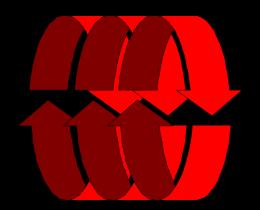
¿Qué es un programa concurrente?



• Un programa **secuencial** tiene un único thread de ejecución.



 Un programa concurrente tiene múltiples threads de ejecución, permitiéndole realizar múltiples cómputos en paralelo y controlar múltiples actividades externas que ocurren al mismo tiempo.



¿Para qué programas concurrentes?

- Mejora de performance en hardware paralelo.
- Mejora de throughput (ej. E/S no bloquean otros cómputos).
- Mejora de tiempo de respuesta de la aplicación (ej. alta prioridad para atender a input del usuario).
- Estructura mas apropiada para programas que interactúan con el ambiente, controlan múltiples actividades y reaccionan a múltiples eventos (sistemas reactivos)

Concurrencia:

Procesamiento lógicamente simultáneo. No implica múltiples unidades de procesamiento. Requiere ejecución "interleaved" en un UP.



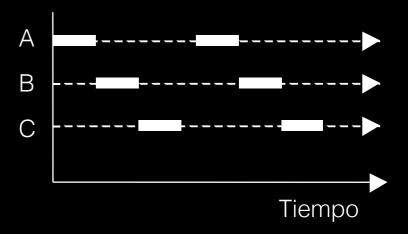
Paralelismo

Procesamiento físicamente simultáneo. Involucra múltiples UPs.



Distribución

Procesamiento paralelo en UPs distribuidas físicamente conectadas por una red



Preguntas de Interés

(Para Programas Concurrentes)

Compartidas con programas secuenciales

- Post-condiciones
- Invariante de ciclo
- Aserciones en código
- Terminación
- •

Particulares de programas concurrentes

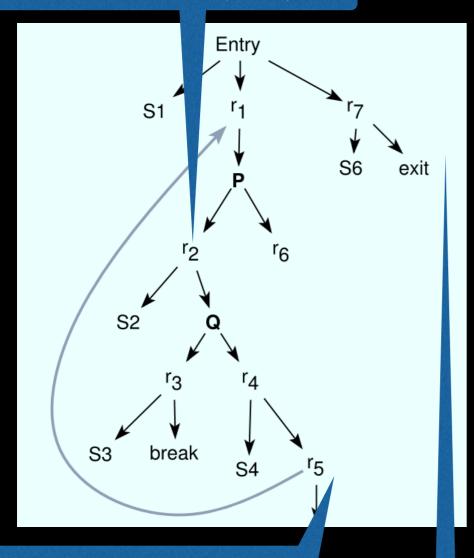
- Deadlock
- Livelock
- Interferencia
- Fairness
- Atomicidad
- Propiedades de dominio específico
-

Modelos de Programas

Secuencial

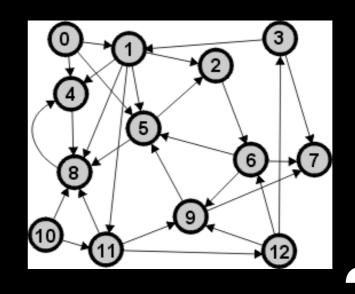
Concurrente

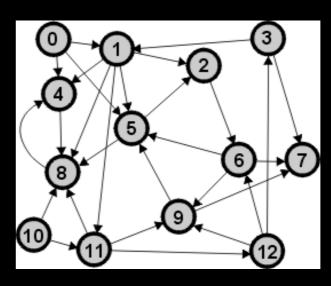
Es alcanzable? Con qué input?



Vale el invariante de ciclo?

Vale la pos-condición?





Deadlock

Livelock

Interferencia

Fairness

Algunos temas a tratar...

- ¿Qué modelo de programa es adecuado para razonar sobre programas concurrentes?
- ¿Qué lenguaje es adecuado para formular preguntas sobre programas concurrentes
- ¿Cómo se computan automáticamente respuestas a estas preguntas?

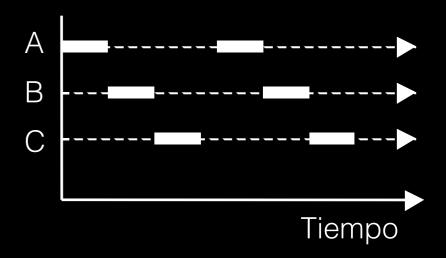
Paralelismo vs Concurrencia

Concurrencia:

Procesamiento lógicamente simultáneo. No implica múltiples unidades de procesamiento. Requiere ejecución "interleaved" en un UP.

Paralelismo

Procesamiento físicamente simultáneo. Involucra múltiples UPs.



Decisión: Asumir que **no existe** capacidad de cómputo paralelo.

Consecuencias: Modelos más simples, requiere trucos para razonar sobre paralelismo, no se puede asumir nada sobre velocidad relativa de procesadores

Comunicación de Procesos

Memoria Compartida

Mensajes

- Semáforos
- Locks
- Monitores
- Pipes

- Handshakes y Rendezvous
- Go, Smalltalk, Scala
- SOAP
- MPI

Estructuras de Kripke

Sistemas de Transición Etiquetados

Mas adecuado para HW y programas de bajo nivel

Más adecuado para modelar sistemas distribuidos

Sistemas de Transición Etiquetados

- Las etiquetas modelan interacciones de un proceso con su entorno (inputs y outputs)
- Hay una acción especial "tau" que modela cómputo interno del proceso, que no es observable desde el entorno.
- Hay una cantidad finita de estados y transiciones

Definición. (LTS) Sea Estados el universo de estados, Act el universo de acciones observables, y $Act_{\tau} = Act \cup \{\tau\}$. Un LTS es una tupla $P = (S, A, \Delta, s_0)$, donde $S \subseteq Estados$ es un conjunto finito, $A \subseteq Act_{\tau}$ es un conjunto de etiquetas, $\Delta \subseteq (S \times A \times S)$ es un conjunto de transiciones etiquetadas, y $s_0 \in S$ es el estado inicial. Definimos el alphabeto de comunicacion de P como $\alpha P = A \setminus \{\tau\}$.

Un LTS

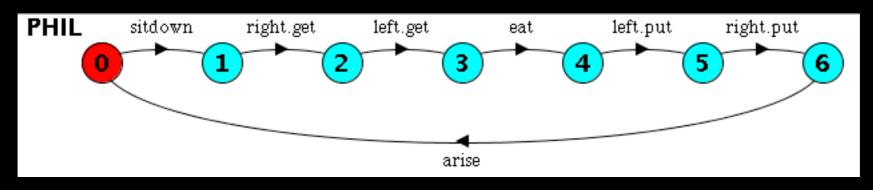
```
PHIL = <{0 1, 2, 3, 4, 5, 6},

{sitdown, right.get, left.get, eat, left.put, right.put, arise},

{(0, sitdown, 1), (1, right.get, 2), (2, left.get, 3), (3, eat, 4),

(4, left.put, 5), (5, right.put, 6), (6, arise, 0)},

0}
```



LTS - Ejecuciones

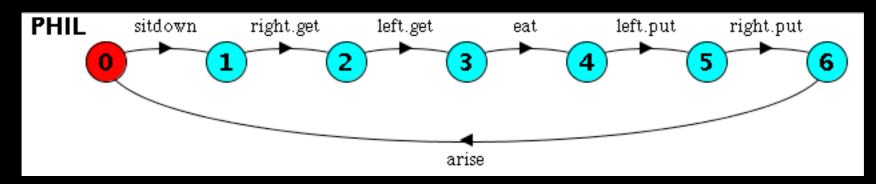
```
PHIL = <{0 1, 2, 3, 4, 5, 6},

{sitdown, right.get, left.get, eat, left.put, right.put, arise},

{(0, sitdown, 1), (1, right.get, 2), (2, left.get, 3), (3, eat, 4),

(4, left.put, 5), (5, right.put, 6), (6, arise, 0)},

0}
```



Definición. (Ejecuciones y Trazas) Una ejecución de un LTS $P = (S, A, \Delta, s_0)$ es una secuencia $s_0, \ell_0, s_1, \ell_1, \ldots$, donde para cada $i \geq 0$ tenemos $(s_i, \ell_i, s_{i+1}) \in \Delta$.

0, sitdown, 1, right.get, 2, left.get, 3, eat, 4, left.put, 5, right.put, 6, arise, 0, sitdown, ...

LTS - Trazas

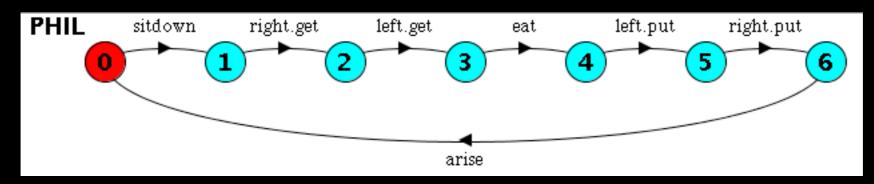
```
PHIL = <{0 1, 2, 3, 4, 5, 6},

{sitdown, right.get, left.get, eat, left.put, right.put, arise},

{(0, sitdown, 1), (1, right.get, 2), (2, left.get, 3), (3, eat, 4),

(4, left.put, 5), (5, right.put, 6), (6, arise, 0)},

0}
```

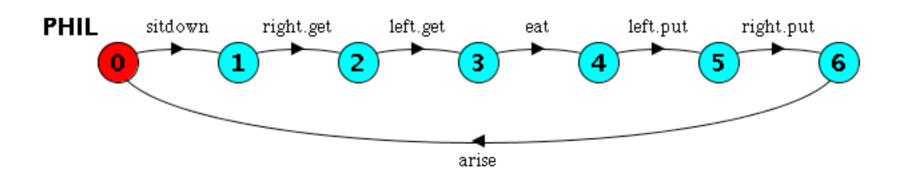


Definición 2.1.4. (Traza) Una **traza** de un LTS E es una secuencia de etiquetas $\pi = \ell_0, \ell_1, \ldots$ de las cuales existe una secuencia de estados s_0, s_1, \ldots tal que s_0 es el estado inicial de E y $\forall i \geq 0 \cdot \ell_i \in \Delta_E(s_i)$.

sitdown, right.get, left.get, eat, left.put, right.put, arise, sitdown, ...

LTS - Transitar

Definición. (Transitar) Dado un LTS $P = (S, L, \Delta, s)$, decimos que P transita con la acción $\ell \in A$ a un LTS $P', (P \xrightarrow{\ell} P')$, si $P' = (S, L, \Delta, s')$, donde $(s, \ell, s') \in \Delta$. Usamos $P \xrightarrow{\ell}$ para decir que existe un P' tal que $P \xrightarrow{\ell} P'$



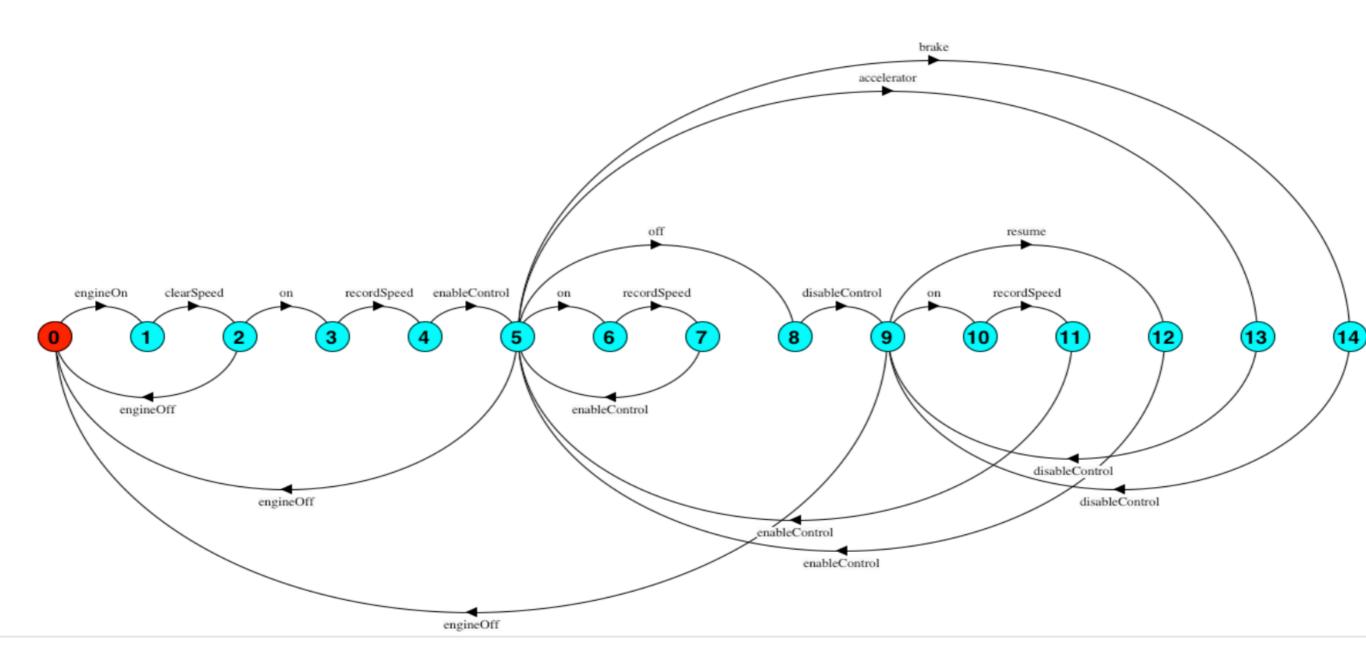
Puede PHIL transitar? A qué?

Sistema de "Autocrucero"



Prototipo basado en un modelo

LTS del Cruise Controller



FSP

Para poder describir LTS en forma compacta, utilizamos un lenguaje de texto llamado Procesos de Estados Finitos (finite state processes (FSP))

Sintaxis:

Procesos básicos y operadores que definen procesos mas complejos.

Semántica:

Con una función de términos FSP a LTS lts(FSP) → LTS

FSP del Cruise Controller

```
MTSA - CruiseControl.lts
 Edit Check
            Build
                MTS
                    Window Help Options
                                     Enactment
                                              Update
       X 🖺 🖺 🗠 🖂 🔢
                                                            □! ७ 4
                              CONTROL
                                  Output
                              Edit
                                        Draw
CRUISECONTROLLER = INACTIVE,
INACTIVE =(engineOn -> clearSpeed -> ACTIVE),
ACTIVE
         =(engineOff -> INACTIVE
           on->recordSpeed->enableControl->CRUISING
CRUISING =(engineOff -> INACTIVE
           |{ off,brake,accelerator}
                       -> disableControl -> STANDBY
           on->recordSpeed->enableControl->CRUISING
         =(engineOff -> INACTIVE
STANDBY
           resume -> enableControl -> CRUISING
           on->recordSpeed->enableControl->CRUISING
```

FSP Syntax

https://www.doc.ic.ac.uk/~jnm/LTSdocumention/FSP-Syntax.html

Primitive Process

```
primitive_process :: = upper_identifier [ "(" parameter_list ")" ] "=" primitive_process_body primitive_process_body ::= process_body { "," local_process_defn } [alphabet_extension] [relabels] [label_visibility]"." local_process_name ::= upper_identifier [ index ] | STOP | ERROR process_body ::= "(" choices ")" | local_process_name | conditional choices ::= choice { "|" choice } choice ::= [when boolean_expression ] action_label_part "->" process_body action_label_part ::= action_label | action_label_set conditional ::= if boolean_expression then process_body [ else process_body ] local_process_defn::= upper_identifier ["@"][ index | index_range ] "=" process_body parameter_list ::= parameter { "," parameter } parameter ::= upper_identifier "=" integer_value
```

Composite Process

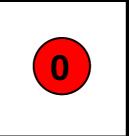
```
composite_process ::=
"||" upper_identifier [ "(" parameter_list ")" ] "=" composite_body [relabels] [label_visibility] "."
composite_body ::= process_instance | parallel_list | composite_conditional | composite_replicator
composite_replicator ::= forall index_range composite_body
composite_conditional ::= if boolean_expression then composite_body [ else composite_body]
parallel_list ::= "(" composite_body { "||" composite_body } ")"
process_instance ::= [action_label_set "::"][action_label ":" ] upper_identifier
[ "(" actual_parameter_list ")" ] [relabels]
actual_parameter_list ::= expression { "," expression }
```

Vamos a introducir parte de la sintaxis de a poco y simultánea e informalmente su semántica a LTS.

FSP - El proceso Deadlock

STOP es un proceso (y palabra reservada) que describe el proceso que es incapaz de interactuar con su entorno.

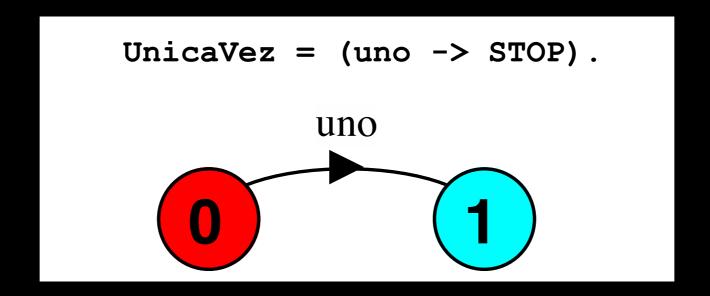
NadaDeNada = STOP.



$$lts(STOP) = < \{s\}, \{\tau\}, \{\}, s >$$

FSP - action prefix

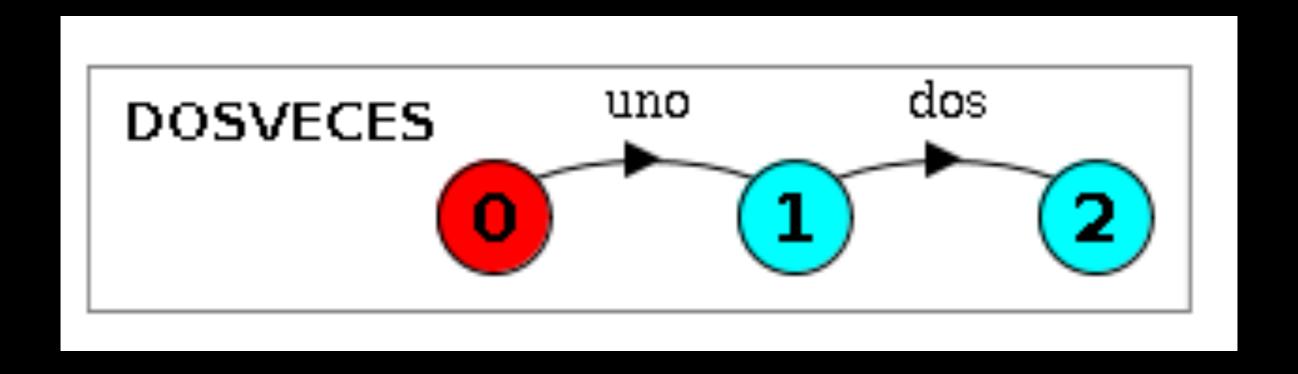
Si **x** es una acción y **P** un proceso entonces (**x-> P**) describe un proceso que inicialmente **interactúa** a través de la acción **x** y luego se comporta como **P**.



If $lts(E) = \langle S, A, \Delta, q \rangle$ and E is not ERROR then $lts(a \to E) = \langle S \cup \{p\}, A \cup \{a\}, \Delta \cup \{(p, a, q)\}, p \rangle$, where $p \notin S$. $lts(a \to ERROR) = \langle \{p, \pi\}, \{a\}, \{(p, a, \pi)\}, p \rangle$, where $p \neq \pi$.

FSP - action prefix

Dosveces = (uno -> dos -> STOP).



FSP - Recursión

Repetición de comportamiento se modela con recursión:

SWITCH = (on->off->SWITCH).

$$\frac{lts(E[X \leftarrow rec(X = E)]) \xrightarrow{a} P}{lts(rec(X = E)) \xrightarrow{a} P}$$

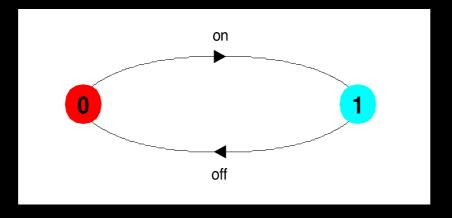
```
lts(rec(SWITCH=on->off->SWITCH)) ~
lts(on->off->rec(SWITCH = on -> off -> SWITCH))) ~
lts(on->off->on->off->rec(SWITCH = on -> off -> SWITCH))) ~
```

FSP - Recursión

Repetición de comportamiento se modela con recursión:

$$SWITCH = (on->off->SWITCH)$$
.

¿Cuál es el LTS más chico que cumple la recursión?



Sub-Procesos

a.k.a. Definiciones locales a un Proceso

```
SWITCH = (on->off->SWITCH).

SWITCH = OFF,
OFF = (on ->(off->OFF)).

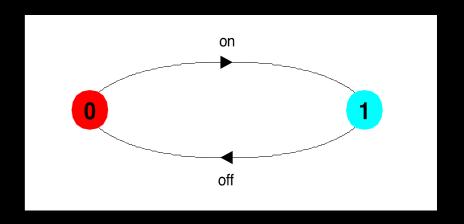
SWITCH = OFF,
OFF = (on -> ON),
ON = (off-> OFF).
```

La coma introduce un subproceso.

El punto termina la definición de un proceso

Convención:

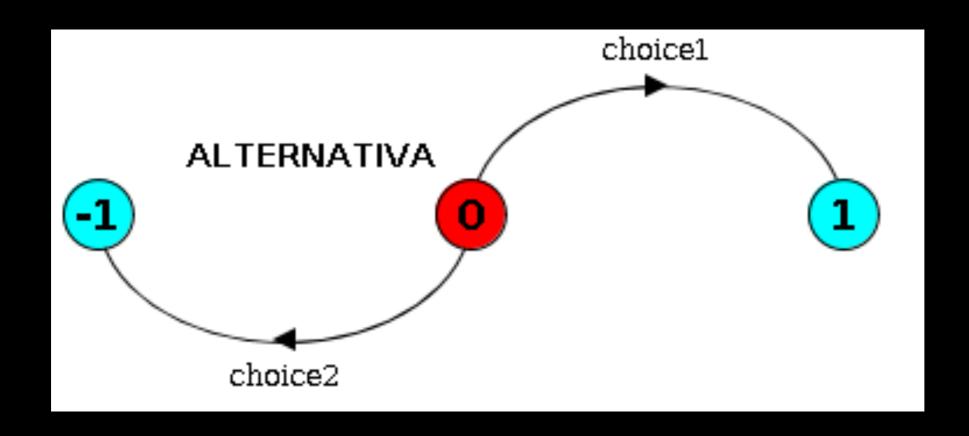
Acciones se escriben en minúscula, Procesos se escriben en mayúscula

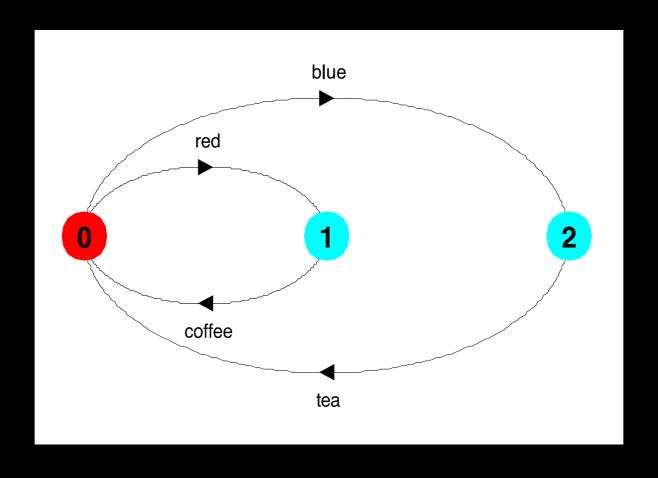


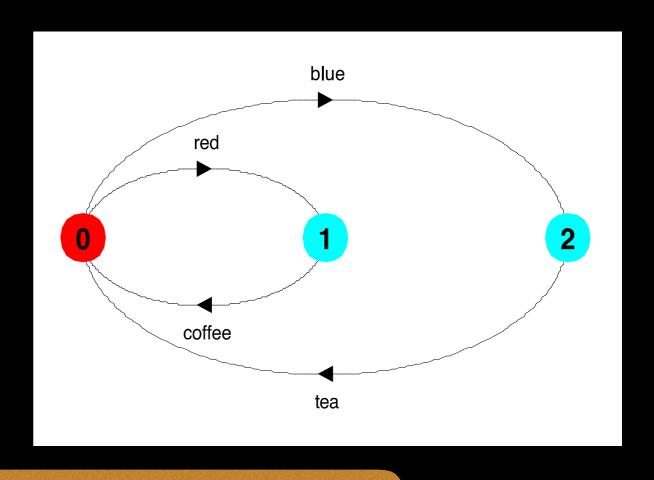
Si x e y son acciones entonces (x-> P I y-> Q) describe un proceso que inicialmente es capaz de interactuar a través de las acciones x o y. El proceso pasa a comportarse como P o Q según ocurra x o y.

```
Let 1 \le i \le n, and lts(E_i) = \langle S_i, A_i, \Delta_i, q_i \rangle,
then lts(a_1 \to E_1 | \dots | a_n \to E_n)
= \langle S \cup \{p\}, A \cup \{a_1 \dots a_n\}, \Delta \cup \{(p, a_1, q_1 \dots (p, a_n, q_n, p >, m)\}, \Delta \cup \{p\}, A = \bigcup_i S_i, A = \bigcup_i A_i, \Delta = \bigcup_i \Delta_i.
If E_i is ERROR then A_i = \{\}.
```

ALTERNATIVA = (choice1 -> STOP | choice2 -> ERROR).







¿Ejecuciones (acciones y estados) y Trazas (solo acciones)?

¿Quién elige que alternativa tomar?

¿No hay una distinción entre output e input?

Elección no-deterministica

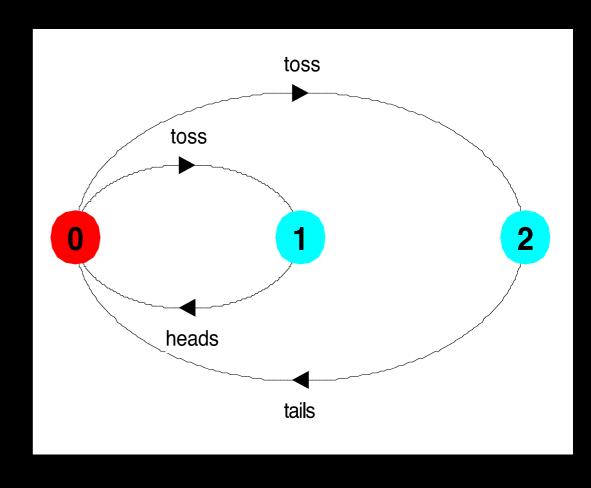
El proceso (x-> P \mid x -> Q) describe una elección no determinística entre P or Q.

```
COIN = (toss->HEADS | toss->TAILS),
HEADS = (heads->COIN),
TAILS = (tails->COIN).
```

Tirar una moneda...

¿Ejecuciones y Trazas?

Ojo, No determinismo no es lo mismo que equi-probable



FSP - Procesos y acciones indexadas

o usando un parámetro de proceso con un valor por defecto:

```
BUFF(N=3) = (in[i:0..N]->out[i]-> BUFF).
```

FSP - Declaración de Constantes y Rangos

Indices pueden usarse para modelar cómputo:

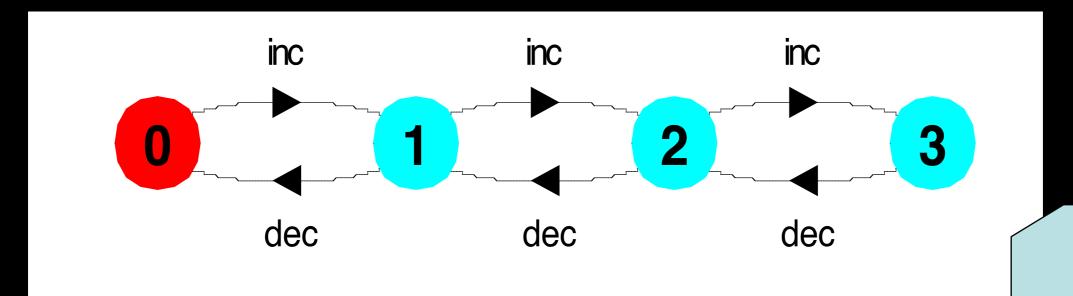
```
const N = 1
range T = 0..N
range R = 0..2*N
```

```
in.1.1
              in.1.0
              in.0.1
in.0.0
out.0
              out.1
                            out.2
```

```
SUM = (in[a:T][b:T]->TOTAL[a+b]),
TOTAL[s:R] = (out[s]->SUM).
```

FSP - Guardas

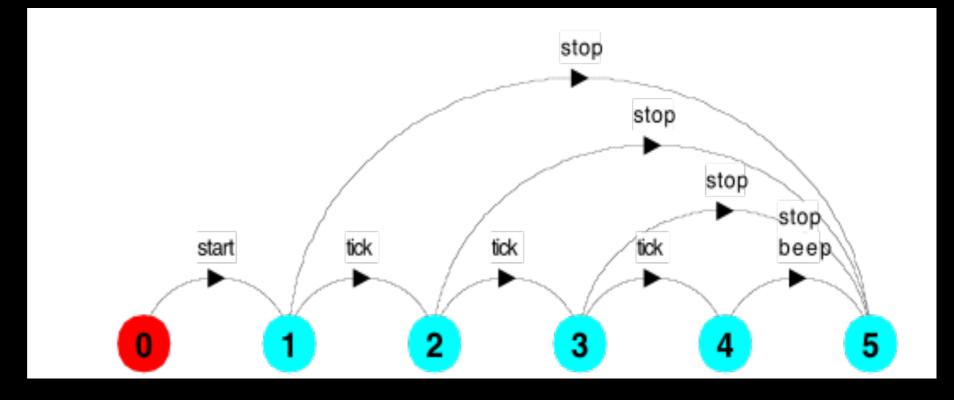
La alternativa (when B x -> P I y -> Q) significa que cuando la guarda B es verdadera entonces tanto x como y pueden ser elegidas, caso contrario, si B es falso entonces la acción x no puede ser elegida.



Azúcar sintáctico

FSP - Guardas

Una alarma que cuenta N ticks y hace beep y que puede ser parado en cualquier momento



FSP - Guardas

```
const False = 0
P = (when (False) cualquiera -> P).
```

P es equivalente a qué proceso?

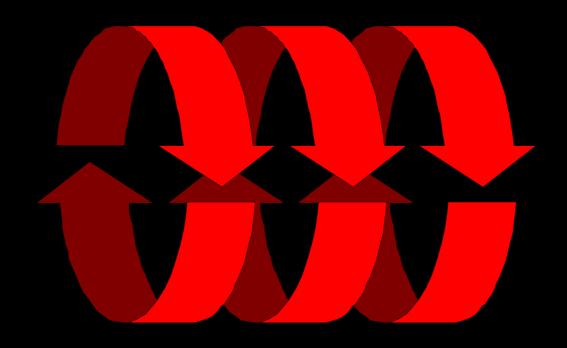
Respuesta:

STOP

FSP del Cruise Controller

```
MTSA - CruiseControl.lts
 Edit Check
            Build
                MTS
                    Window Help Options
                                     Enactment
                                              Update
       X 🖺 🖺 🗠 🖂 🔢
                                                            □! ७ 4
                              CONTROL
                                  Output
                              Edit
                                        Draw
CRUISECONTROLLER = INACTIVE,
INACTIVE =(engineOn -> clearSpeed -> ACTIVE),
ACTIVE
         =(engineOff -> INACTIVE
           on->recordSpeed->enableControl->CRUISING
CRUISING =(engineOff -> INACTIVE
           |{ off,brake,accelerator}
                       -> disableControl -> STANDBY
           on->recordSpeed->enableControl->CRUISING
         =(engineOff -> INACTIVE
STANDBY
           resume -> enableControl -> CRUISING
           on->recordSpeed->enableControl->CRUISING
```

Procesos Concurrentes



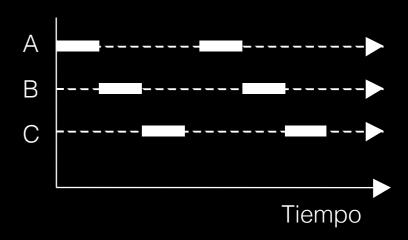
Paralelismo vs Concurrencia

Concurrencia:

Procesamiento lógicamente simultáneo. No implica múltiples unidades de procesamiento. Requiere ejecución "interleaved" en un UP.

Paralelismo

Procesamiento físicamente simultáneo. Involucra múltiples UPs.



Decisión: No asumir existencia de capacidad de cómputo paralelo.

Consecuencias: Modelos más simples, requiere trucos para razonar sobre paralelismo, no se puede asumir nada sobre velocidad relativa de procesadores

Interesados en modelos para paralelismo, ver redes de petri (matemática subyacente a diagramas de actividad)

Composición en paralelo

Si P y Q son procesos entonces (PIIQ) representa la ejecución concurrente de P and Q. El operador II es el operador de composición en paralela.

```
ITCH = (scratch->STOP).
CONVERSE = (think->talk->STOP).
||CONVERSE_ITCH = (ITCH || CONVERSE).
```

$$lts(P \mid Q) = lts(P) \mid lts(Q)$$

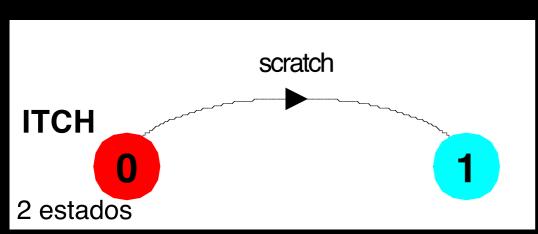
Composición en paralelo de LTS

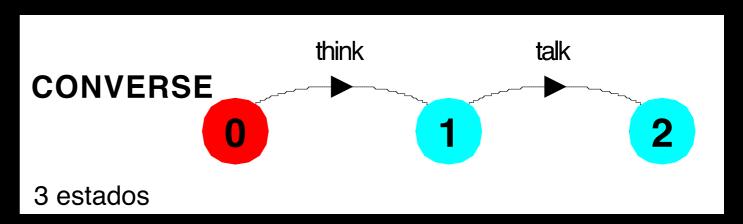
Definición. (Composición Paralela) Sean los LTS $M = (S_M, A_M, \Delta_M, s_0^M)$ y $N = (S_N, A_N, \Delta_N, s_0^N)$. La composición paralela \parallel es un operador simétrico tal que $M \parallel N$ es el LTS $(S_M \times S_N, A_M \cup A_N, \Delta, (s_0^M, s_0^N))$, donde Δ es la relación más chica que satisface las siguientes reglas (con $\ell \in A_M \cup A_N$):

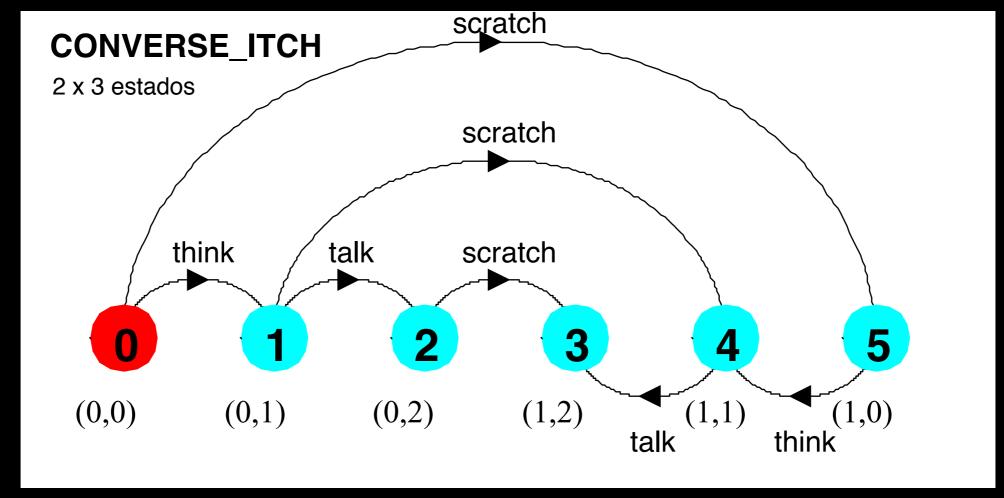
$$\frac{(s,\ell,s') \in \Delta_M}{((s,t),\ell,(s',t)) \in \Delta} \ell \not\in \alpha N \qquad \frac{(t,\ell,t') \in \Delta_N}{((s,t),\ell,(s,t')) \in \Delta} \ell \not\in \alpha M$$

$$\frac{(s,\ell,s') \in \Delta_M, \ (t,\ell,t') \in \Delta_N}{((s,t),\ell,(s',t')) \in \Delta} \ell \in \alpha M \cap \alpha N$$

Interleaving







Propiedades

```
Conmutatividad: (P||Q) = (Q||P)

Asociatividad: (P||(Q||R)) = ((P||Q)||R)

= (P||Q||R).
```

```
CLOCK = (tick->CLOCK).
RADIO = (on->off->RADIO).

||CLOCK_RADIO = (CLOCK | | RADIO)
```

Acciones compartidas

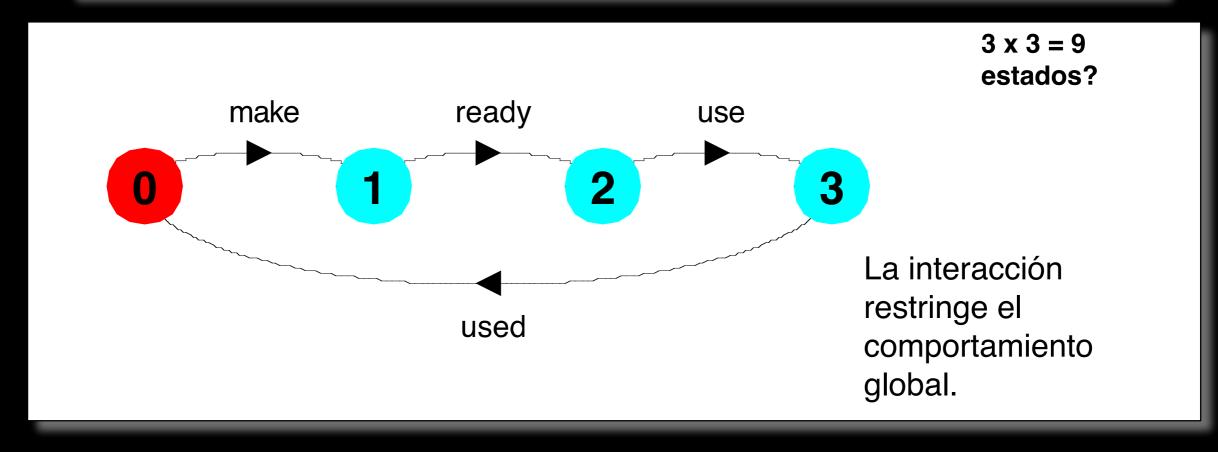
Si dos procesos en una composición tienen acciones en común, se dice que acciones son *compartidas*. Acciones compartidas son la manera en que se modela interacción de procesos.

Mientras se hace interleaving de acciones no compartidas, una acción común debe ser ejecutada al mismo tiempo por todos los procesos que participan en esa acción compartida.

```
MAKER = (make->ready->MAKER).
USER = (ready->use->USER).
||MAKER_USER = (MAKER || USER).
```

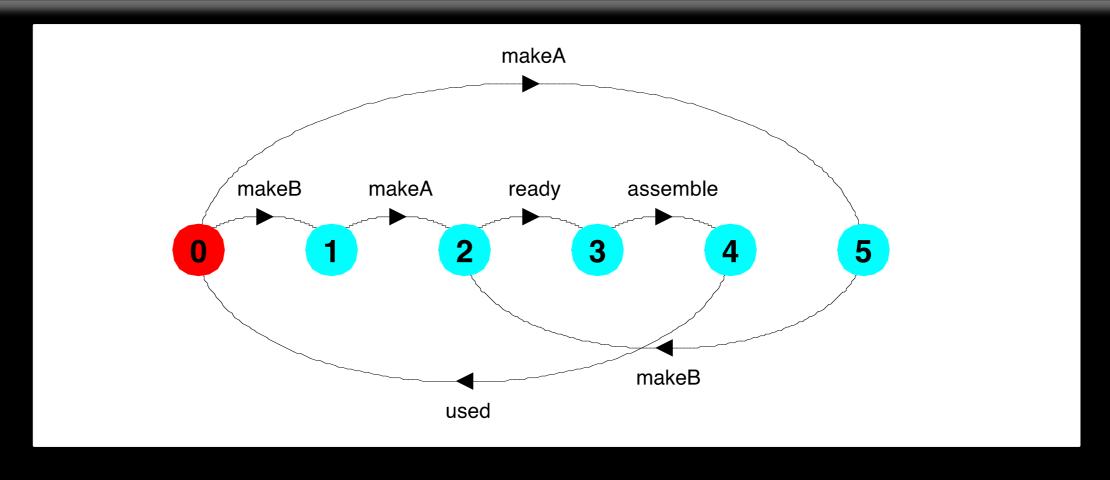
Modelado de Handshake

```
MAKERv2 = (make->ready->used->MAKERv2).
USERv2 = (ready->use->used ->USERv2).
||MAKER_USERv2 = (MAKERv2 || USERv2).
```



Sincronización Múltiple

```
MAKE_A = (makeA->ready->used->MAKE_A).
MAKE_B = (makeB->ready->used->MAKE_B).
ASSEMBLE = (ready->assemble->used->ASSEMBLE).
||FACTORY = (MAKE_A || MAKE_B || ASSEMBLE).
```



Procesos compuestos

Un proceso compuesto es la composición en paralelo de procesos. Un proceso compuesto puede usarse en nuevas composiciones.

```
||MAKERS = (MAKE_A || MAKE_B).
||FACTORY = (MAKERS || ASSEMBLE).
```

Por sustitución y aplicando conmutatividad y asociatividad obtenemos:

```
|| FACTORY = (MAKE A || MAKE B || ASSEMBLE).
```