

Задача 12. Разбор алгоритма флаговой синхронизации для барьера. Детальное понимание и обоснование известного алгоритма флаговой синхронизации для реализации барьера (см. учебник Эндрюс). Понимание сути алгоритма и как он обеспечивает эффективную синхронизацию.

Исследование провёл студент группы 22207 Гордеев Никита

Дата выполнения работы 25.12.2022 (Вариант 2)

Проблема

- Во многих параллельных итерационных алгоритмах результат каждой итерации зависит от предыдущей.
- Для эффективной реализации воспользуемся барьером, которого должны достигнуть все запущенные процессы до завершения для их синхронизации.

Задачи

- Детальное понимание и обоснование известного алгоритма флаговой синхронизации для реализации барьера (см. учебник Эндрюс).
- Понимание сути алгоритма и как он обеспечивает эффективную синхронизацию.

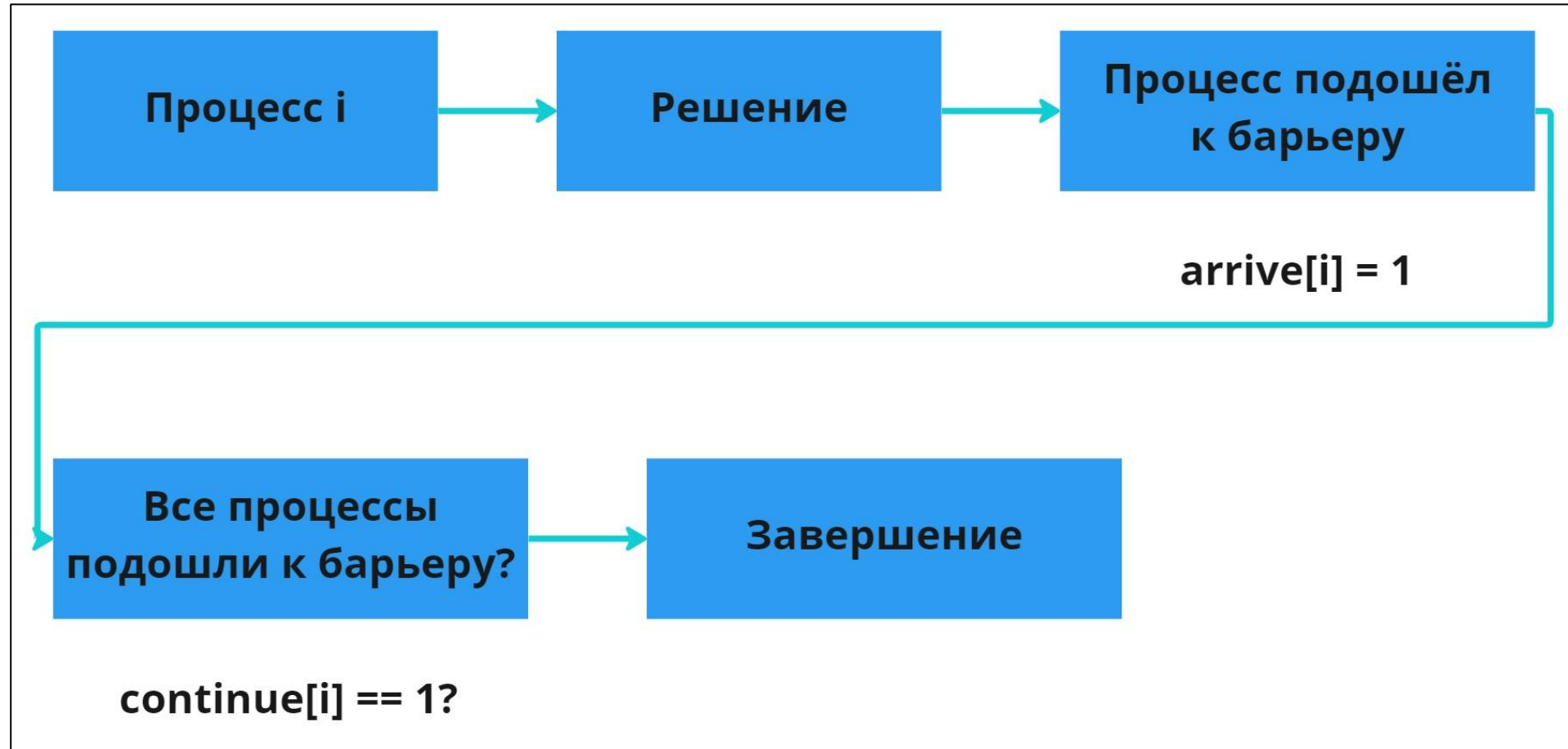
Флаговая синхронизация для реализации барьера

```
// Для каждого процесса заводится два
// флага: arrive и continue
process Worker(i = 1 to n) {
  ____while(true) {
    // процесс выполнил задачу, он
    // сигнализирует об этом координатору
    ____arrive[i] = 1;

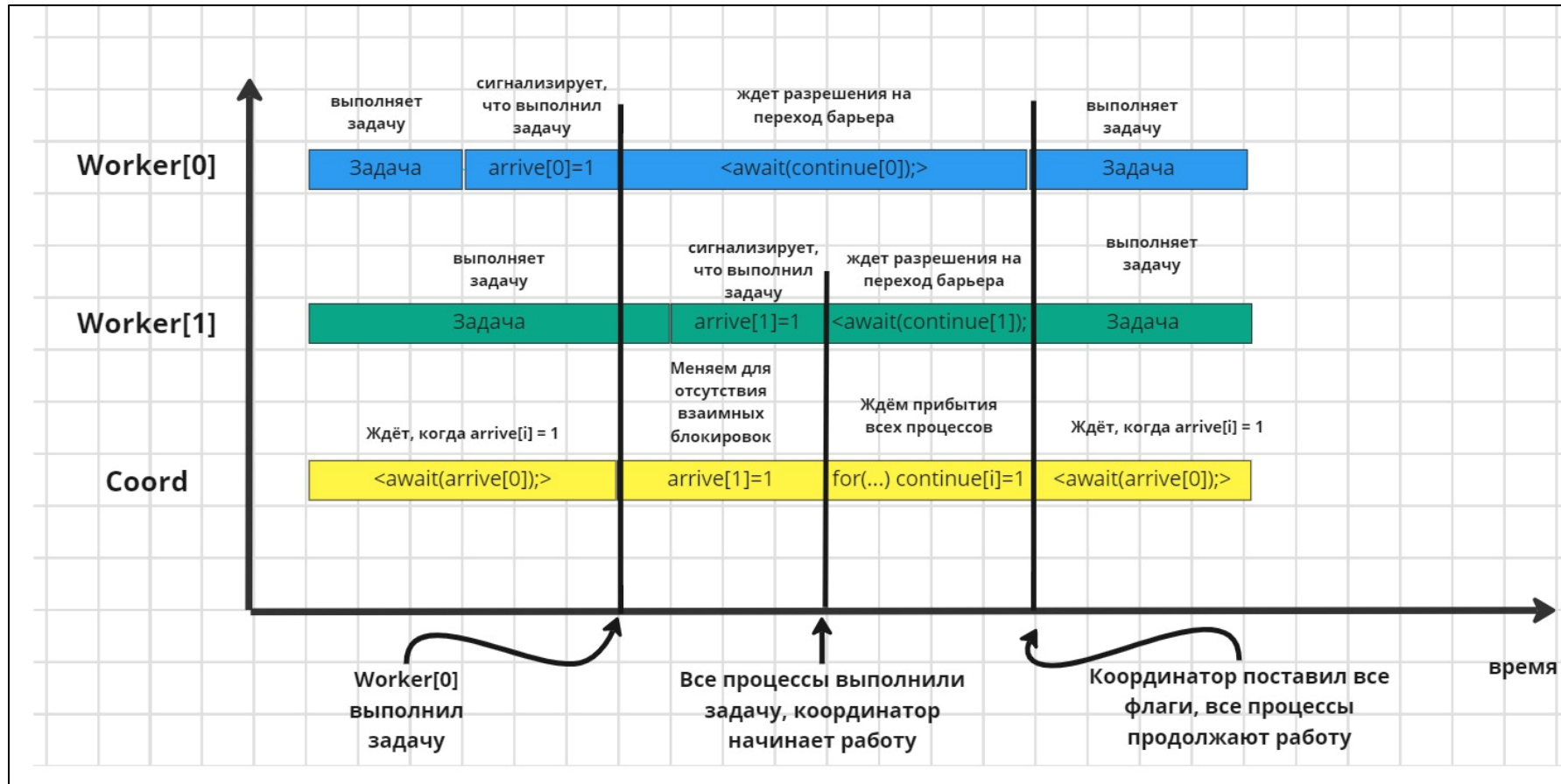
    // ждет разрешения на переход барьера, то
    // есть когда будет установлен флаг continue
    ____<await (continue[i] == 1);>
    ____continue[i] = 0
  }
}
```

```
// Управляющий процесс, который будет устанавливать
// флаги для рабочих процессов
process Coordinator {
  ____while(true) {
    // Идём по процессам от 1 до n
    ____for [i = 1 to n] {
      // Ждёт, когда arrive[i] = 1
      ____<await (arrive[i] == 1);>
      // Меняем arrive[i] = 0 для отсутствия взаимных
      // блокировок
      ____arrive[i] == 0;
    }
    // Ждём прибытия всех процессов и устанавливаем
    continue[i] = 1
    ____for [i = 1 to n] {
      ____continue[i] = 1;
    }
  }
}
```

Схема флаговой синхронизация для реализации барьера



Временная схема флаговой синхронизации для реализации барьера



Обоснование синхронизации

- Рабочие процессы могут начать новую итерацию только после того, как будет установлен флаг *continue*. Однако этот флаг может быть установлен только координатором, причем только после того, как завершатся абсолютно все рабочие процессы.
- Таким образом, алгоритм обеспечивает синхронизацию барьера.

Обоснование эффективности

- В отличие от алгоритма разделяемого счетчика, каждый флаг используется лишь двумя процессами, а не всеми, вследствие чего кэш память используется более эффективно, что ускоряет работу алгоритма.

Недостатки

- **Использование одного из процессов в качестве управляющего → координатору желательно иметь отдельный процессор для исполнения – нужно для реализации активного ожидания.**
- **Все процессы в итерационных алгоритмах выполняют идентичные действия, поэтому рабочие процессы обычно подходят к барьеру примерно в одно время, однако для установки флагов координатор будет последовательно ожидать завершения каждого из них.**

Флаговая синхронизация при помощи дерева

- Для эффективной синхронизации объединим процессы в дерево, таким образом каждый из них будет выполнять роль рабочего и управляющего.
- Будем отсылать сигнал о подходе к барьеру (arrive) вверх по дереву, а сигнал о разрешении продолжения выполнения или завершения (continue) - вниз



Флаговая синхронизация при помощи дерева

узел-лист L: arrive[L] = 1; # сигнал о том, что процесс подошёл к барьеру

 <await (continue[L] == 1);> # активное ожидание

 continue[L] = 0; # продолжение программы

промежуточный узел I: <await (arrive[left] == 1);>

 arrive[left] = 0;

 <await (arrive[right] == 1);>

 arrive[right] = 0;

 arrive[I] = 1; # процесс подошёл к барьеру – сигнал вверх по дереву

 <await (continue[I] == 1);>

 continue[I] = 0; # сигнал о разрешении продолжения выполнения, вниз по дереву

 continue[left] = 1; continue[right] = 1;

корневой узел R: <await (arrive[left] == 1);>

 arrive[left] = 0;

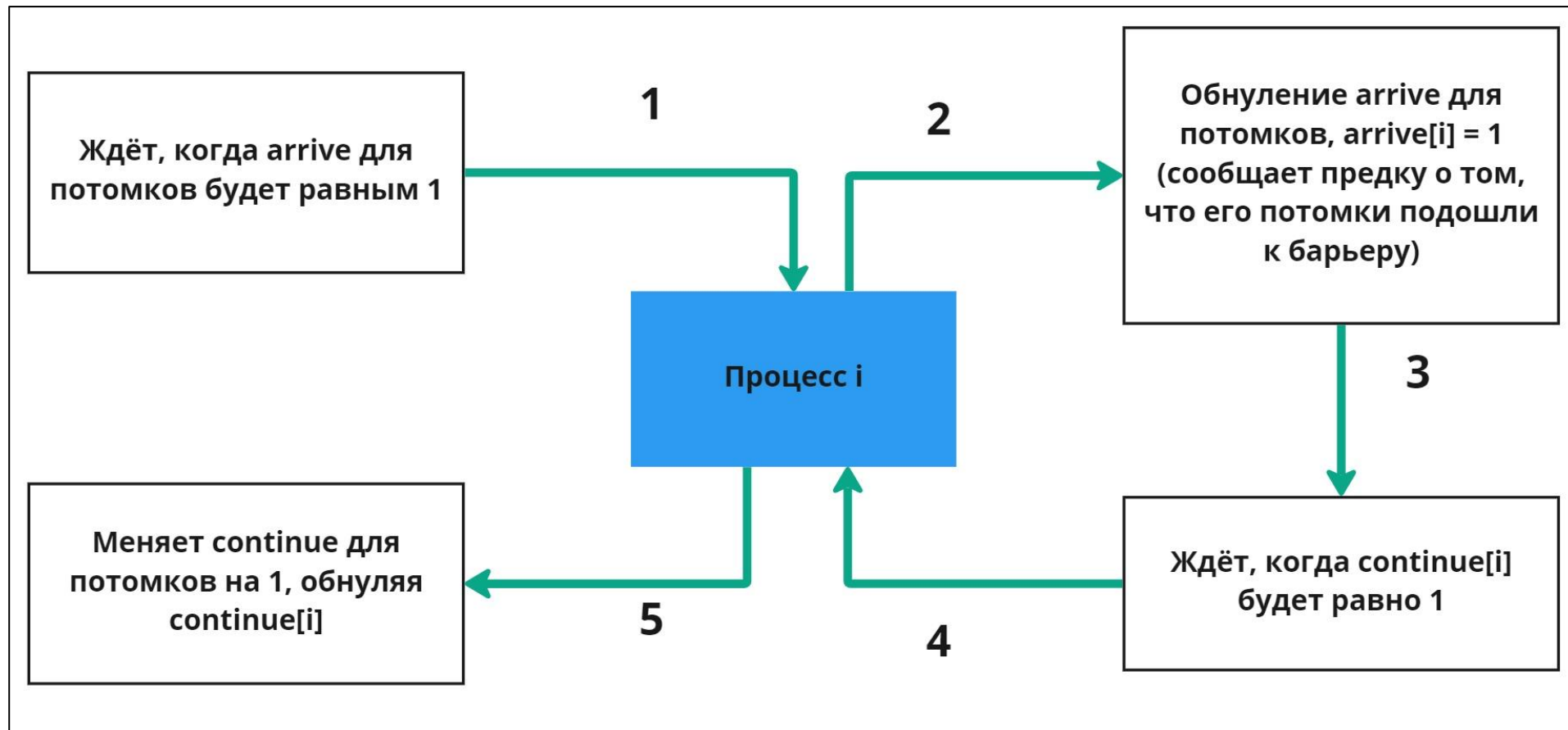
 <await (arrive[right] == 1);>

 arrive[right] = 0;

 continue[left] = 1; continue[right] = 1; # сыновья могут продолжить выполнение



Схема флаговой синхронизация для реализации барьера



Эффективность решения

- Нет необходимости использовать дополнительный процесс в качестве координатора
- Избегается конфликт обращения к памяти
- Высота дерева пропорциональна $\log_2(n)$ (время значительно меньше при больших n) при использовании такого же размера памяти, какой бы использовался при реализации при помощи координатора
- Отсутствие взаимных блокировок (флаг `arrive` снимается до установления флага `continue`)

Материалы:

- **3.4.2 Флаги и управляющие процессы // Грегори Р. Эндрюс - Основы многопоточного, параллельного и распределенного программирования (дата обращения: 18.12.2022).**
- **Листинг 3.12. Барьерная синхронизация с управляющим процессом // Грегори Р. Эндрюс - Основы многопоточного, параллельного и распределенного программирования (дата обращения: 18.12.2022).**
- **3.4.3 Симметричные барьеры // Грегори Р. Эндрюс - Основы многопоточного, параллельного и распределенного программирования (дата обращения: 18.12.2022).**

Изменения

- **Версия 2**
 - **Добавил вариант второй программы**
 - **Провёл анализ второй программы**