

03. Synchronizace procesů

ZOS 2019, L. PEŠIČKA

Opakování

- Kde je uložený PID procesu?
v PCB v tabulce procesů

- Kde leží tabulka procesů?
v RAM

- Jaké systémové volání vytvoří nový proces?

Linux: `fork()` Windows: `CreateProcess()`

- Jakým způsobem spustím jiný program?

Linux: `execve()` , často v kombinaci s `fork()`

Windows: v `CreateProcess` řekneme, jaký program spustit

Poznámky – volání execve

Spuštění jiného programu v rámci aktuálního procesu

- ❑ nový programový kód
- ❑ nový zásobník
- ❑ jedno vlákno
- ❑ odmapuje původně sdílenou paměť
- ❑ zavře původní fronty zpráv
- ❑ zavře pojmenované semaforey
- ❑ ... a další činnosti viz **man execve**
- ❑ PID zůstává

Stavy procesů

– poznámky k implementaci v Linuxu

Zombie (defunct)

- Proces dokončil svůj kód
- Stále má záznam v tabulce procesů
- Čekání, dokud rodič nepřechte exit status (voláním `wait()`); příkaz `ps` zobrazuje stav “Z”
- Zombie zabírá PID a místo v paměti pro deskriptor procesu

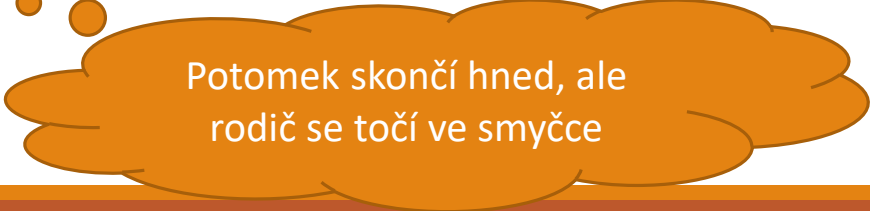
Sirotek

- Jeho kód stále běží, ale skončil rodičovský proces
- Adoptován procesem `init`

Ukázka zombie

```
#include <stdio.h>

int main (void) {
    int i,j;
    i = fork();
    if (i == 0)
        printf ("Jsem potomek s pidem %d, rodic ma %d\n", getpid(), getppid());
    else {
        printf ("Jsem rodic s pidem %d, potomek ma %d\n", getpid(), i);
        for (j=10; j<100; j++) j=11; // rodic neskonci, nekonečná smyčka
    }
}
```




Potomek skončí hned, ale
rodič se točí ve smyčce

Plánování procesů

- **Krátkodobé – CPU scheduling**

kterému z připravených procesů bude přidělen procesor;
je vždy ve více úlohovém



typický plánovač jak
jej známe

- **Střednědobé – swap out**

odsun procesu z vnitřní paměti na disk

- **Dlouhodobé – job scheduling**

výběr, která úloha bude spuštěna
dávkové zpracování (dostatek zdrojů – spustí proces)

Liší se – frekvencí spouštění plánovače

Plánování procesů

Stupeň multiprogramování

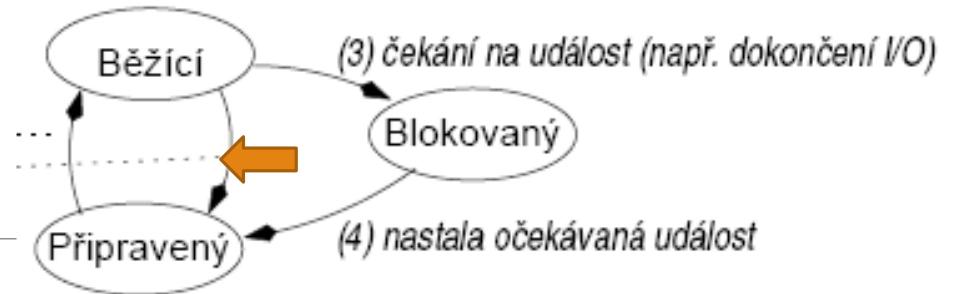
- Počet procesů v paměti
- Zvyšuje jej: long term scheduler (dlouhodobý plánovač)
- Snižuje jej: middle term scheduler (střednědobý plánovač)

Ne v každém OS musí být všechny
tři typy plánovače, typicky jen
krátkodobý plánovač

Plánování

Nepreemptivní

- Proces skončí
- Běžící -> Blokováný
 - Čekání na I/O operaci
 - Čekání na semafor
 - Čekání na ukončení potomka



Proces opustí CPU:
jen když skončí, nebo
se zablokuje

Preemptivní

- Navíc přechod:
Běžící -> Připravený
- Uplynulo časové kvantum

Preemptivní
navíc opustí CPU při uplynutí
časového kvanta
Problém – proces může být
přerušen kdykoliv, bohužel i v
nevhodný čas

Vlákna

Vlákna mohou být implementována:

- V jádře
- V uživatelském prostoru
- Kombinace

Zná jádro pojem vlákna?

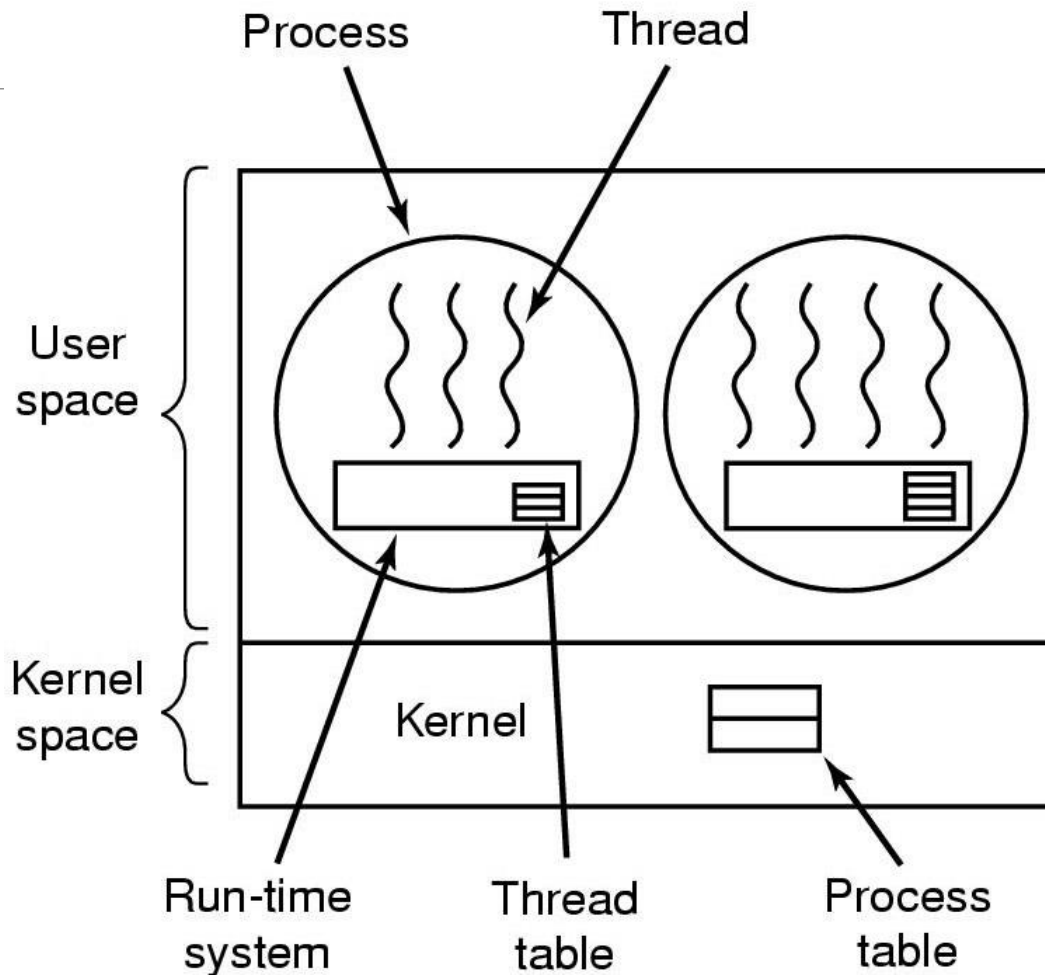
Jsou v jádře plánována vlákna nebo procesy?

Vlákná v User Space

Jádro plánuje procesy,

O vláknech nemusí vůbec vědět.

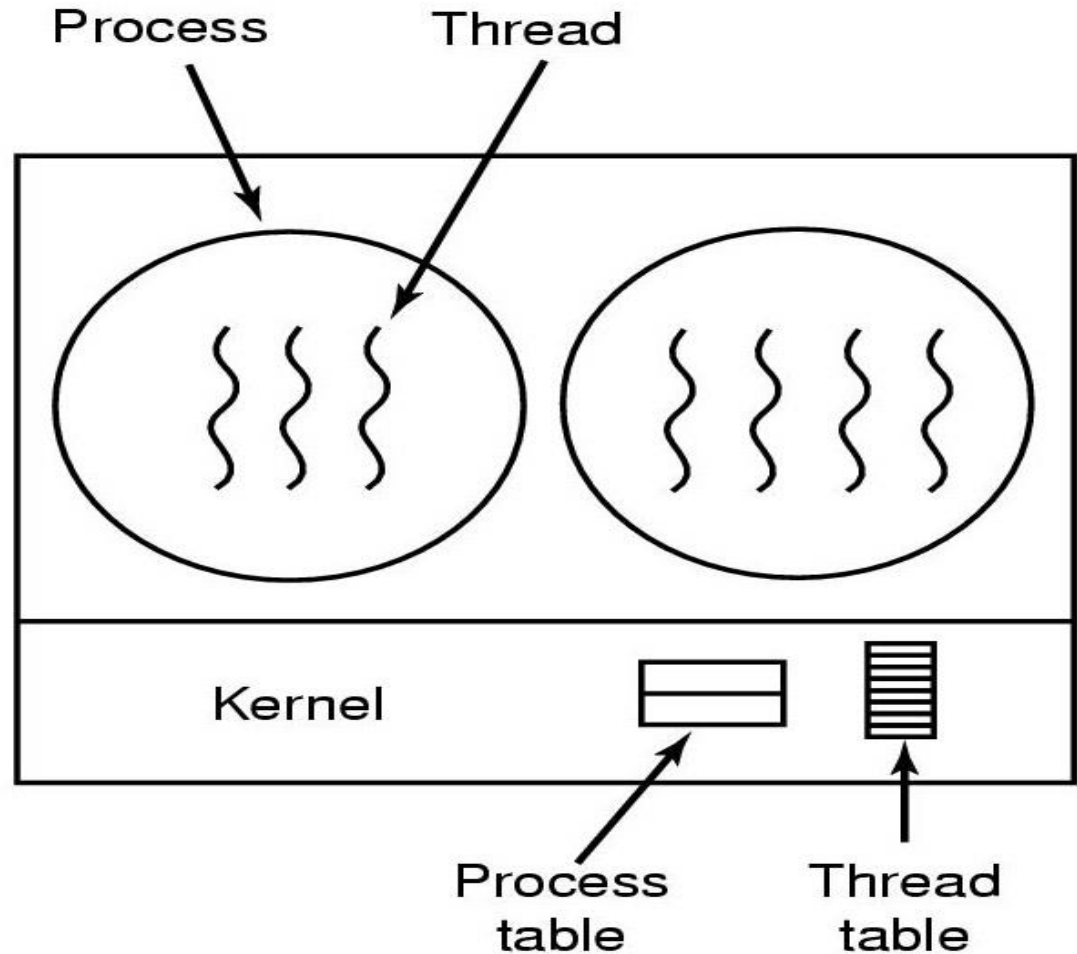
Pokud vlákno zavolá systémové volání, celý proces se zablokuje



Vlákna v jádře

Jádro
plánuje
jednotlivá
vlákna.

Kromě
tabulky
procesů má
i tabulku
vláken.

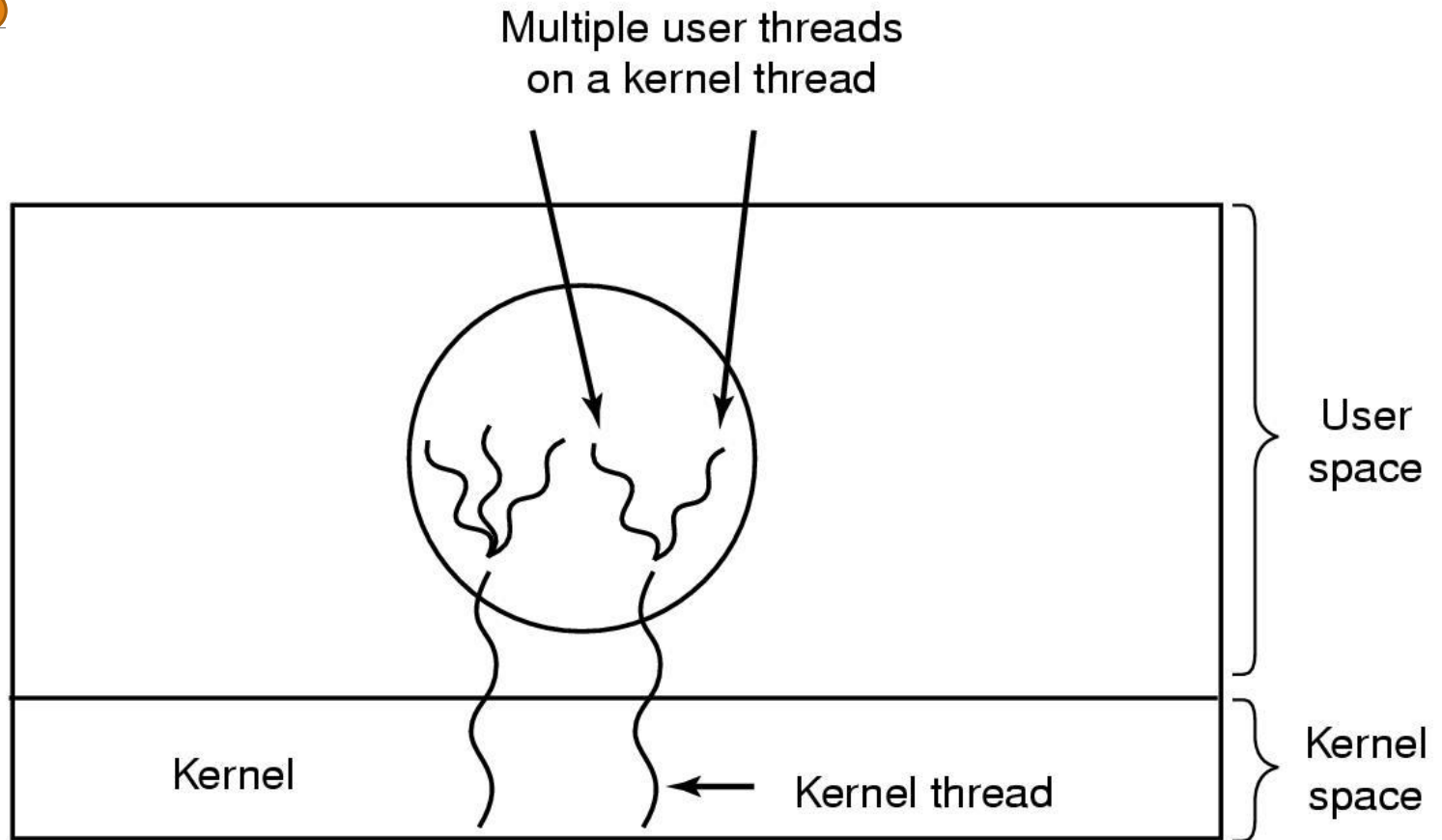


Hybridní implementace

Mapování
vláken v user
space na
vlákna v
jádře

Různá
mapování

Zobecněný
model



Modely - vlákna

one-to-one (1:1) .. vlákna v jádře

- Každé vlákno – separátní “proces” v jádře
- Plánovač jádra je plánuje jako běžné procesy
- Základní jednotkou plánování jsou vlákna

many-to-one (M:1) .. vlákna jen v user space

- User level plánovač vláken
- Z pohledu jádra – vlákna 1 procesu jako pouze 1 proces

many-to-many (M:N)

- Komerční unixy (Solaris, Digital Unix, IRIX)

Linux

Systémové volání **clone()**

- Zobecněná verze **forku**
- **One-to-one model**
- Dovoluje novému procesu sdílet s rodičem
 - Paměťový prostor
 - File descriptors
 - Signal handlers
- Specifické pro Linux, není přenositelné (portable), není obecně v unixových systémech

Můžeme říci, co z uvedeného bude sdíleno

Pthreads

Knihovna vláken

Historicky každý výrobce měl svoje řešení

UNIX – IEEE POSIX 1003.1c standard (1995)

- POSIX .. jednotné rozhraní, přenositelnost programů
- Implementace POSIX threads – Pthreads

`gcc -lpthread -o vlakna vlakna.c` (překlad na eryxu)

<http://yolinux.com/TUTORIALS/LinuxTutorialPosixThreads.html>

<http://www.root.cz/clanky/programovani-pod-linuxem-tema-vlakna/>

- Série článků, procesy, vlákna, synchronizace, ...

PTHREADS

Rozhraní specifikované IEEE POSIX 1003.1c (1995)

Implementace splňující tento standard:
POSIX threads , pthreads

Popis v [pthread.h](#)

An orange rectangular box with rounded corners and a slight 3D effect, containing the text 'man pthread_create' in a white monospace font.

man pthread_create

1. **Management vláken** ([create](#), [detach](#), [join](#))
2. **Mutexy** ([create](#), [destroy](#), [lock](#), [unlock](#))
3. **Podmínkové proměnné** ([create](#), [destroy](#), [wait](#), [signal](#))
4. **Další synchronizace** ([read-write locks](#), [bariéry](#))

Vlákna - základní funkce (!!)

funkce	popis
<code>pthread_create</code>	Vytvoří nové vlákno. Jako kód vlákna se bude vykonávat funkce, která je zadaná jako parametr této funkce Defaultně je vytvořené vlákno v joinable stavu.
<code>pthread_join</code>	Čeká na dokončení jiného vlákna , vlákno na které se čeká musí být v joinable stavu
<code>pthread_detach</code>	Vlákno bude v detached stavu – nepůjde na něj čekat pomocí <code>pthread_join</code> Paměťové zdroje budou uvolněny hned, jak vlákno skončí (x zabrání synchronizaci)
<code>pthread_exit</code>	Naše vlákno končí , když doběhne funkce, kterou vykonává, nebo když zavolá <code>pthread_exit</code>

Vlákna - synchronizační funkce

Mutex (zámek)

součástí knihovny vláken

`pthread_mutex_lock()`

- vstup do kritické sekce – „zamčení sekce“

`pthread_mutex_unlock()`

- výstup z kritické sekce – „odemčení sekce“

Implementace vláken v Linuxu

Native Posix Thread Library (NPTL)

- Využívá systémové volání `clone()`
- Synchronizační primitivum `futex`
- Implementace 1:1
 - Vlákno vytvořené uživatelem `pthread_create()` odpovídá 1:1 plánovatelné entitě v jádře (task)

Vlákná: základní funkce

#include <pthread.h>

.. knihovna vláken

pthread_t a, b;

.. id vláken a,b

pthread_create(&a, NULL, pocitej, NULL)

- **a** – id vytvořeného vlákna
- **NULL** – atributy vlákna (man pthread_attr_init)
- **pocitej** – funkce, kterou bude vlákno vykonávat
- **NULL** – argument předaný funkci pocitej
- Návratová hodnota **0** – vlákno se podařilo vytvořit

pthread_join(a, NULL);

- Čeká na dokončení vlákna s identifikátorem **a**
- Vlákno musí být v joinable state (výchozí stav, ne detach)
- **NULL** – místo null lze číst návratovou hodnotu vlákna

Příklad – vlákna – fce vlákna

```
#include <stdio.h>
```

```
#include <stdlib.h>
```

```
#include <pthread.h>
```



funkce vlákna

```
void *print_message_function( void *ptr )
```

```
{
```

```
    char *message;
```

```
    message = (char *) ptr;
```

```
    printf("%s \n", message);
```

```
}
```

Příklad – vlákna - main

```
main()
```

```
{
```

```
    pthread_t thread1, thread2;
```

```
    char *message1 = "Thread 1";
```

```
    char *message2 = "Thread 2";
```

```
    int iret1, iret2;
```

```
    /* vytvoříme 2 vlákna, každé pustí podprogram s různým parametrem */
```

```
    iret1 = pthread_create( &thread1, NULL, print_message_function, (void*) message1);
```

```
    iret2 = pthread_create( &thread2, NULL, print_message_function, (void*) message2);
```

Příklad – vlákna - main

```
/* hlavni vlákno bude čekat na dokončení spuštěných vláken */
```

```
/* jinak by mohlo hrozit, že skončí dřív než spuštěná vlákna */
```

```
===== zde 1 hlavní + 2 vytvořená =3 vlákna =====
```

```
pthread_join( thread1, NULL);
```

```
pthread_join( thread2, NULL);
```

```
===== zde už jen 1 hlavní vlákno =====
```

```
printf("Thread 1 returns: %d\n",iret1);
```

```
printf("Thread 2 returns: %d\n",iret2);
```

```
exit(0);
```

```
}
```

Jiný příklad: předání parametru vláknu

//vytvareni vlaken

```
for (i = 0; i < THREAD_COUNT; i++) {  
    thID = malloc(sizeof(int));  
    *thID = i + 1;  
    pthread_create(&threads[i], NULL, thread, thID);  
}
```

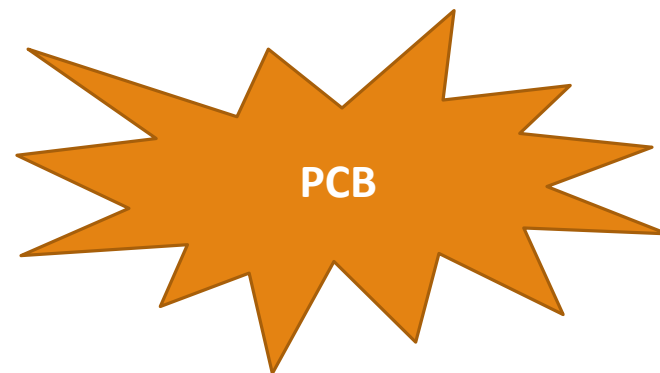
// funkce vlakna

```
void *thread(void * args) {  
    printf("Jsem vlakno %d\n", *((int *) args) );  
}
```


Proces UNIXU

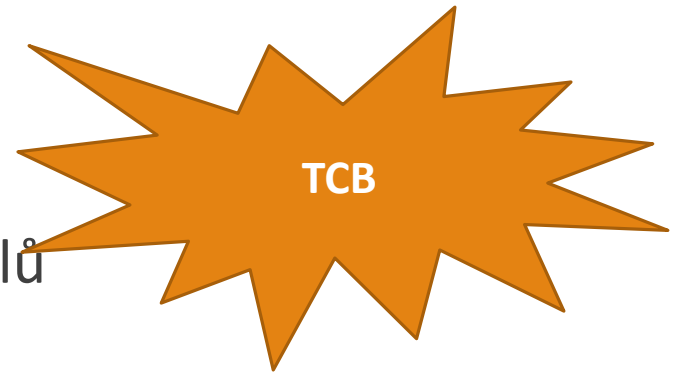
– PCB obsahuje informace:

- Proces ID, proces group ID, user ID, group ID
- Prostředí
- Pracovní adresář
- Instrukce programu
- Registry
- Zásobník (stack)
- Halda (heap)
- Popisovače souborů (file descriptors)
- Signal actions
- Shared libraries
- IPC (fronty zpráv, roury, semaforey, sdílená paměť)



Vlákno má vlastní (!!):

- ☐ Zásobník (stack pointer)
- ☐ Registry
- ☐ Plánovací vlastnosti (policy, priority)
- ☐ Množina pending a blokováných signálů
- ☐ Data specifická pro vlákno
(vlastní proměnné vlákna)



Vlákna stejného procesu sdílejí

- ❑ Adresní prostor

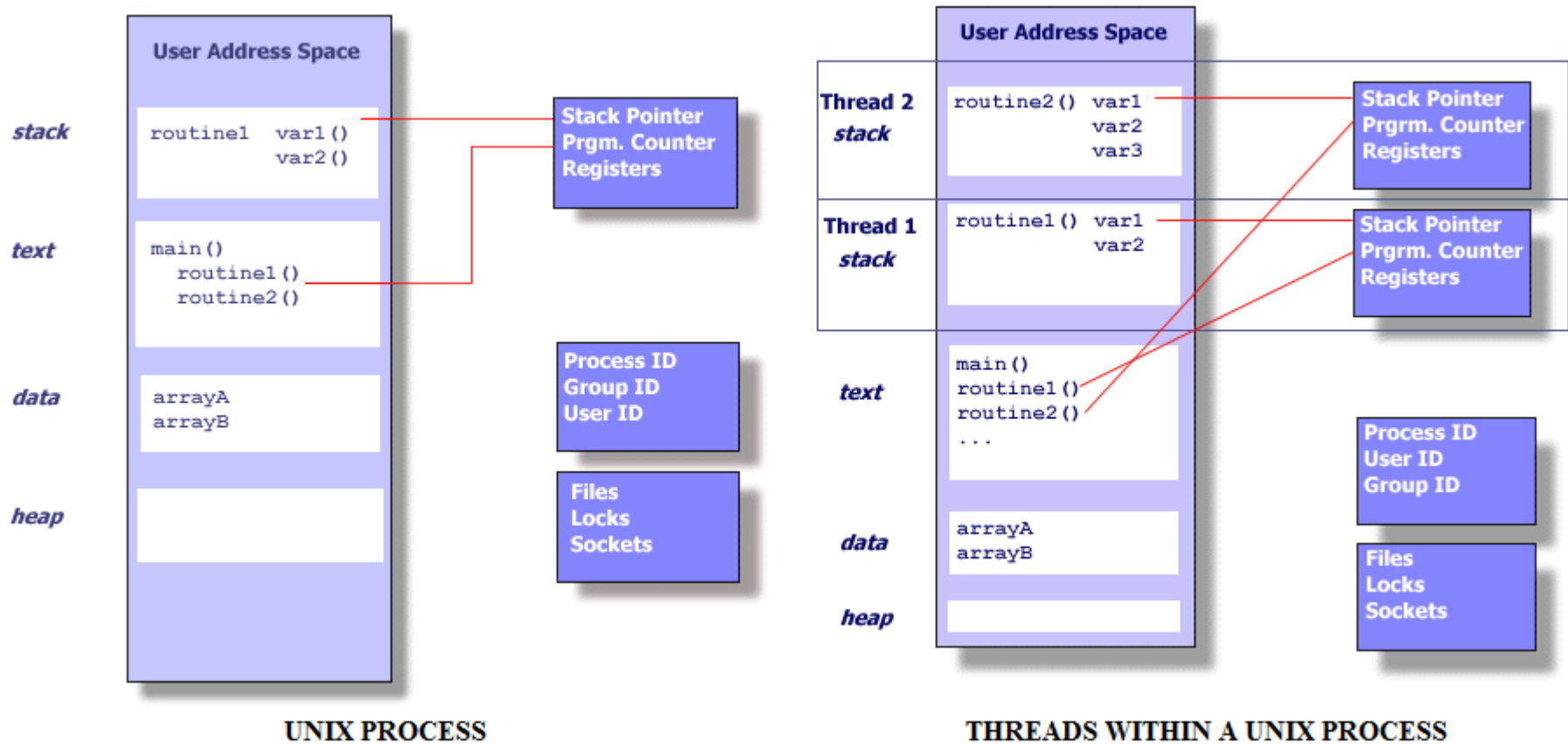
(např. globální proměnné v C sdílené napříč vlákny stejného procesu)

- ❑ Otevřené soubory

Všechna vlákna uvnitř stejného procesu sdílejí stejný adresní prostor

Mezivláknová komunikace je efektivnější a snadnější
než meziprocesová

proces vs. proces s více vlákn
(rozdělení paměti je jen ilustrativní)



Rozdělení paměti pro proces

Roste halda



Roste zásobník



Máme-li více vláken => více zásobníků, limit velikosti zásobníku



Vytvořené vlákno



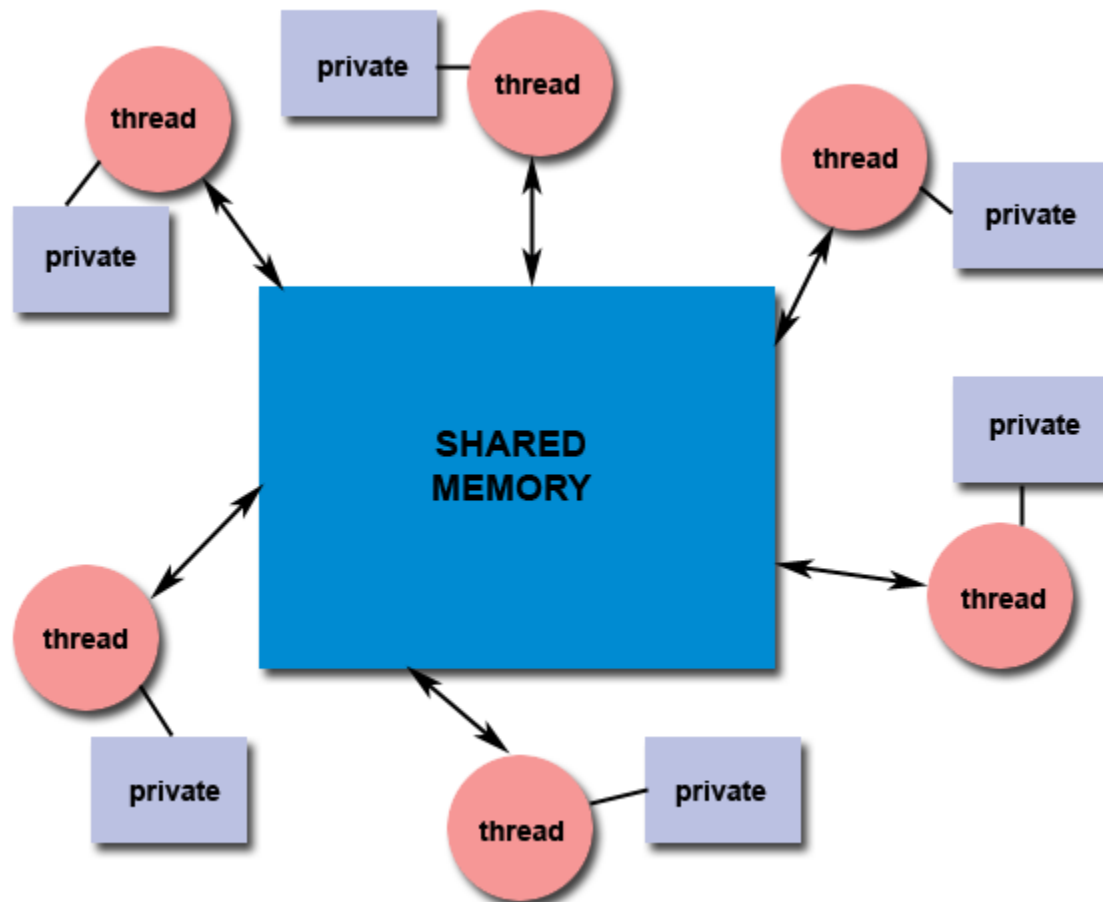
Zásobník pro vlákno

Při vytvoření vlákna můžeme specifikovat velikost zásobníku

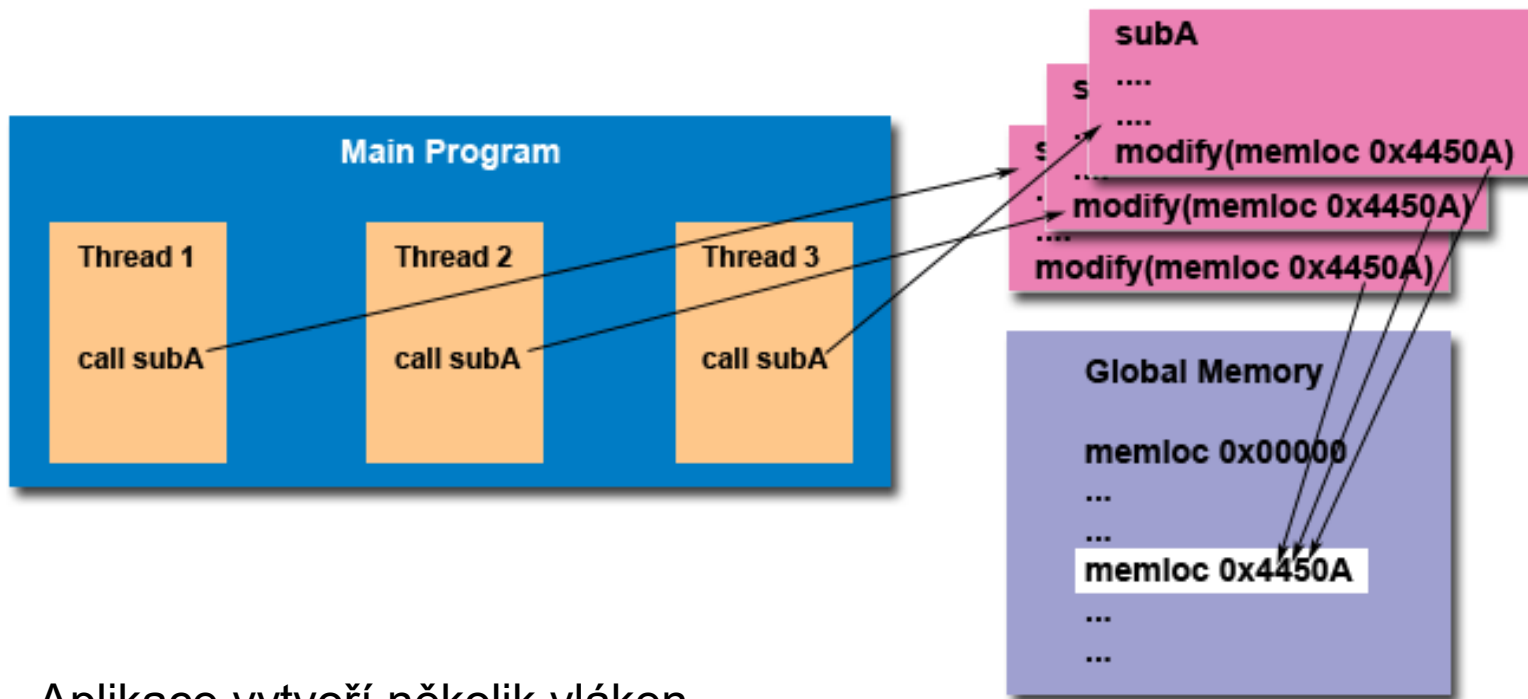
- ❑ Je potřeba celkem šetřit.
- ❑ Při max. velikost zásobníku např. 8MB
 - ❑ $8\text{MB} * 512 \text{ vláken} = 4 \text{ GB}$
 - ❑ Velkou část paměti by spotřeboval jen zásobník.

Globální a privátní paměť vláken

více vláken
stejného procesu



Vláknová bezpečnost (thread-safe)



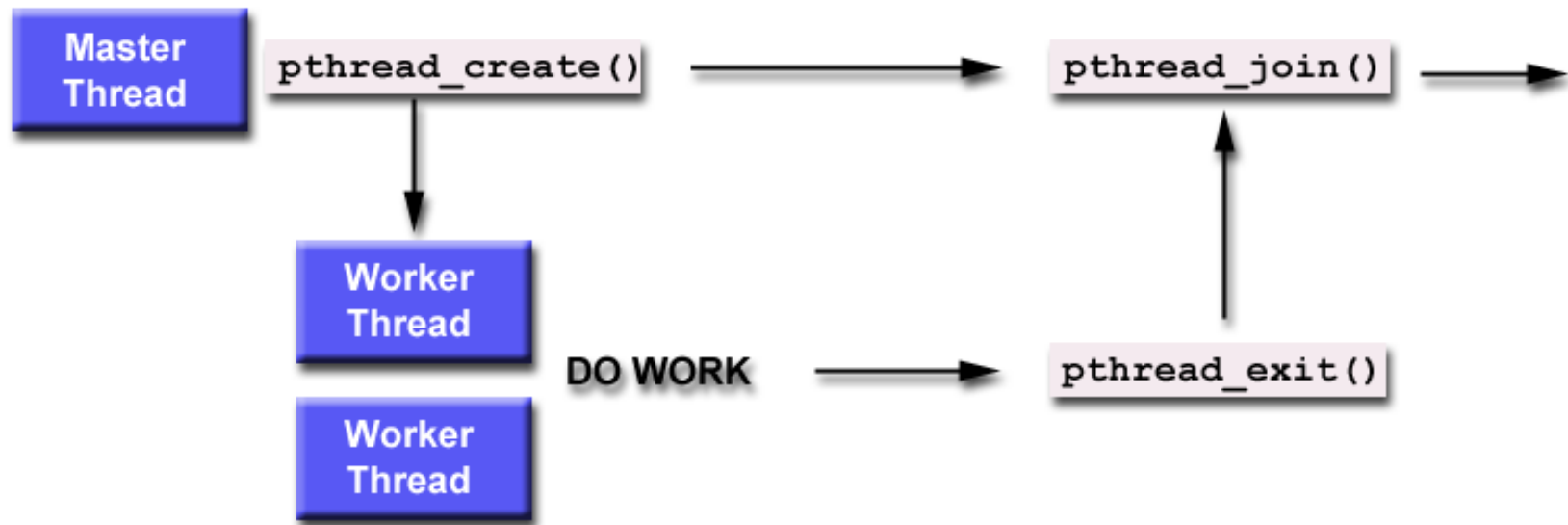
Aplikace vytvoří několik vláken

Každé vlákno vyvolá stejnou rutinu

Tato rutina modifikuje společná globální data

– pokud nemá synchronizační mechanismy, není thread-safe

Čekání na dokončení vláken



Možnosti ukočení vlákna

- Vlákno dokončí „proceduru vlákna“ - nejčastější
- Vlákno kdykoliv zavolá `pthread_exit()`
- Vlákno je zrušené jiným vláknem `pthread_cancel()`
- Volání `execve()` nebo `exit()` – týká se celého procesu
- Pokud `main()` skončí první bez explicitního volání `pthread_exit()`

Příklad

Hlavní vlákno skončí, skončí také ostatní vlákna?

<https://stackoverflow.com/questions/11875956/main-thread-exit-does-other-exit-too>

Pokud hlavní vlákno zavolá `pthread_exit()`, může hlavní vlákno skončit, aniž by ovlivnilo ostatní vlákna.

Pokud hlavní vlákno skončí bez tohoto volání, implicitně zavolá `exit()` a ukončí se celý proces (tj. všechna vlákna).

Pokud libovolné z vláken zavolá `exit()`, ukončí se také celý proces.

Hlavní vlákno nejčastěji čeká na vytvořená vlákna pomocí `pthread_join()`. Tím také zajistí, že proces neskončí předčasně.

Vlákna - Java

Vlákno – instance třídy `java.lang.Thread`

Odvodit potomka, překrýt metodu `run()`

- Vlastní kód vlákna

Spuštění vlákna – volání metody `start()` třídy `Thread`

Další možnost - třída implementující rozhraní `Runnable`

```
class Pokus implements Runnable {  
    public void run() { ... } }
```

Problémy preemptivních systémů

Pokud je systém **preemptivní** (což často chceme, aby se procesy rychle střídaly na CPU), může dojít k odstavení procesu od procesoru v **nevhodný čas**

Např. manipuluje se **sdílenou** datovou strukturou, a než dokončí všechny potřebné akce, dojde k přeplánování na jiný proces (vlákno), což může vést ke špatnému výsledku

Taková chyba se může projevit velmi **nepravidelně**, třeba 1x za 100 000 běhů programu.

Synchronizace procesů

- Časový souběh
- Kritická sekce
- Algoritmy pro přístup do kritické sekce
- Semaforey

Důležité pojmy, které je potřeba znát a umět vysvětlit

Časový souběh (!!)

Procesy mohou sdílet **společnou paměť** pro čtení a zápis.
Vlákna jednoho procesu také sdílejí paměť.

Může nastat **časový souběh** (**race condition**):

Časový souběh = dva nebo více procesů či vláken se pokusí současně přistoupit ke stejným zdrojům a výsledkem může být chyba (např. špatná hodnota sdílené proměnné)

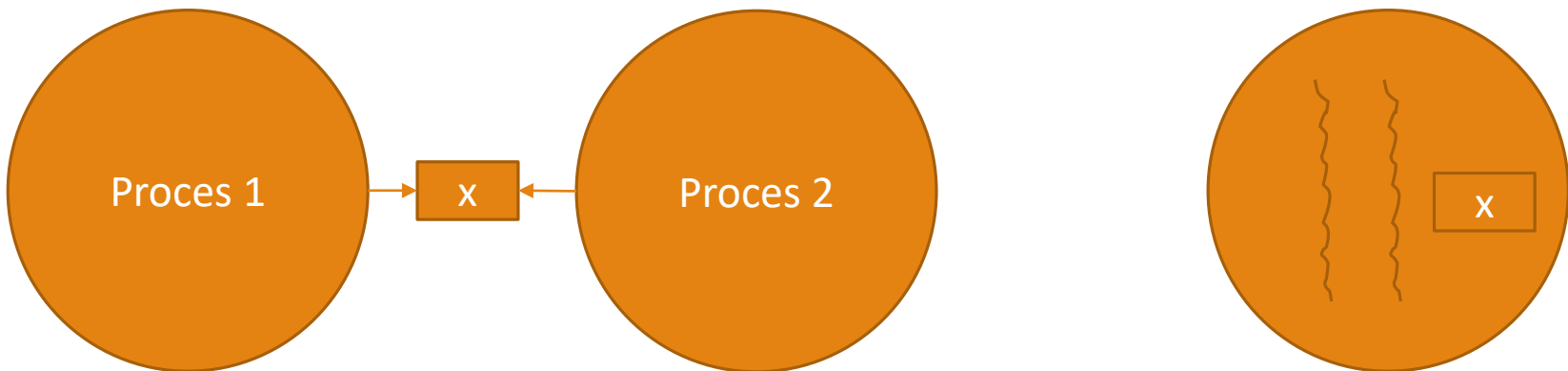
Zdrojem rozumíme např. sdílené proměnné.

Klasický příklad:

dva procesy zvětšují asynchronně sdílenou proměnnou X

Jak na sdílenou paměť?

- Procesy
 - požádají operační systém o přidělení úseku sdílené paměti - voláním `shmget()`
- Vlákna stejného procesu paměť sdílejí



Příklad dvou procesů

cobegin

...

$x = x + 1;$

...

||

...

$x = x + 1;$

...

coend



1.proces

2.proces

společná
paměť:

int x;

1 příkaz - převod na instrukce CPU (!)

$x = x + 1;$



1. Načtení hodnoty x do registru (LD R, x)
2. Zvýšení hodnoty x (INC R)
3. Zápis nové hodnoty do paměti (LD x, R)

Pokud oba procesy provedou všechny tři příkazy **sekvenčně**,
bud mít x správně **$x+2$**

Základní
problém je v
tom, že $x++$
není
elementární
operace, ale
skládá se ze
tří činností

Chybné pořadí vykonání

Přepnutí plánovače v nevhodném okamžiku. (pseudoparalelní běh)

1. P1: LD R, x // x je 0, R je 0
2.  P2: LD R, x // x je 0, R je 0
3. INC R // x je 0, R je 1
4.  LD x, R // x je 1, R je 1
5. P1: // x je 1, R je 0 – rozpor
6. INC R // x je 1, R je 1
7. LD x, R // x je 1, R je 1

Výsledek – **chyba**, neprovedlo se obojí zvětšení, v x je 1 místo správné hodnoty 2.

Chybné vykonání – 2 CPU

Chyba i při paralelním běhu

Proces 1:

```
LD R, x
INC R
LD x, R
...
```

Proces 2:

```
...
LD R, x
INC R
LD x, R
```

K chybě může dojít jak při pseudoparalelním běhu,
tak i při paralelním běhu

Př. bankovní transakce

Dva procesy přístup do databáze

Účet := účet + 20 000 1. proces

Účet := účet – 15 000 2. proces

Správný výsledek?

Možné výsledky?

Časový souběh – další příklady

- Přidávání prvku do seznamu
 - Častá činnost v systémovém programování
- Přístup do souboru
 - 2 procesy chtějí vytvořit soubor a zapsat do něj
 - 1. proces – zjistí, že soubor není
 - ... přeplánování ...
 - 2. proces – zjistí, že soubor není, vytvoří a zapíše
 - 1. proces – pokračuje, vytvoří a zapíše
 - znehodnotí činnost druhého procesu

Výskyt souběhu

- ❑ časový souběh se projevuje **nedeterministicky** (může nastat kdykoliv)
- ❑ většinu času běží programy bez problémů
- ❑ hledání chyby je obtížné

Řešení časového souběhu

pokud **čtení a modifikace atomicky**

- atomicky = jedna nedělitelná operace
- souběh nenastane

hw většinou není praktické zařídit

sw řešení

- v 1 okamžiku dovolíme číst a zapisovat společná data **pouze 1mu procesu**
- => ostatním procesům **zabránit**

Kritická sekce (critical section)

Kritická sekce je místo v programu, kde je prováděn přístup ke společným datům.

Procesy, vlákna – komunikují přes společnou datovou oblast
(sdílená paměť – procesy, globální proměnné – vlákna)

Cílem je zařídit, aby byl v kritické sekci v daný okamžik pouze JEDEN proces (vlákno).

Společná datová oblast

hlavní paměť (sdílené proměnné x, y, z, \dots)

Soubor s_1

- Souběžně do něj zapisuje a čte více procesů.
- **zamykání částí souboru** – řeší časový souběh

každá **kritická sekce** se vztahuje ke **konkrétním datům**, ke kterým se v ní přistupuje (x, y, z, s_1, \dots)

Počet kritických sekcí

Kritická sekce nemusí být jedna

Pokud procesy sdílejí tři proměnné x , y , z

- Každá z nich představuje KS_x , KS_y , KS_z

Mohli bychom sice říci, že jde o jednu KS, ale potom bychom zbytečně blokovali přístup k y , řešíme-li souběh nad x atd.

Analogie: když potřebujeme zamknout řádku tabulky v databázi, není potřeba zamykat celou tabulku, která může mít třeba milion záznamů – vliv na výkon systému

Struktura procesů

cobegin

P1: while true do

// nekonečná smyčka

begin

nevinná_činnost;

// pouze s vlastními daty

kritická_sekce

// přístup do sdílených dat

end

||

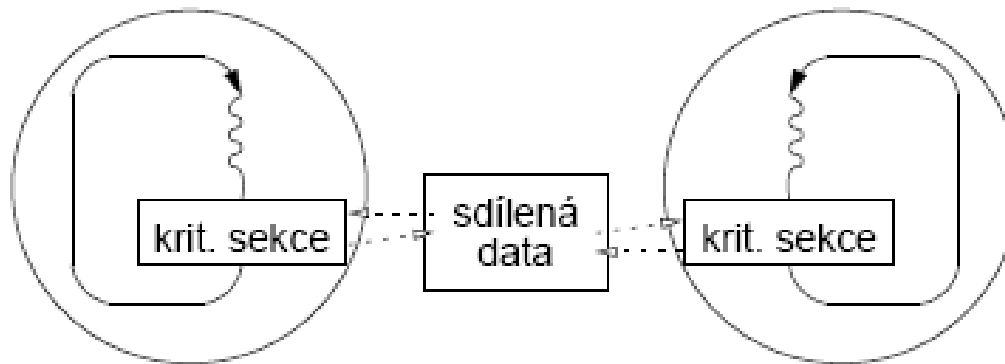
P2: ...

// totéž co P1

coend

Cílem slidu je říci, že činnost procesu se skládá z částí, kdy pracuje s vlastními daty a z částí, kdy přistupuje ke sdíleným datům

Kritická sekce



Proces, který chce do kritické sekce musí počkat, až z ní jiný proces vystoupí

Pravidla pro řešení časového souběhu (!)

1. **Vzájemné vyloučení** - žádné dva procesy nesmějí být **současně** uvnitř své kritické sekce
2. Proces běžící **mimo kritickou sekci nesmí blokovat** jiné procesy (např. jim **bránit ve vstupu** do kritické sekce)
3. Žádný proces nesmí na vstup do své kritické sekce **čekat nekonečně dlouho** (jiný vstupuje **opakovaně**, neumí se **dohodnout** v konečném čase, kdo vstoupí první)

Možnosti řešení (!!!!)

1. Zákaz přerušení
2. Aktivní čekání
3. Zablokování procesu

Zákaz přerušení

vadí nám přeplánování procesů

- může nastat v nevhodný čas
- k přeplánování dojde díky **přerušení (od časovače)**

zákaz přerušení → k přepínání nedochází

- **zakaž** přerušení;
- **kritická sekce**;
- **povol** přerušení;

Zákaz přerušení II.

- nejjednodušší řešení – na uniprocessoru (1 CPU)
- není dovoleno v **uživatelském režimu**
(uživatel by zakázal přerušení a už třeba nepovolil...)
- používáno často **uvnitř jádra OS**
- ale **není** vhodné pro **uživatelské procesy**

Aktivní čekání - předpoklady

- zápis a čtení ze společné datové oblasti jsou **nedělitelné** operace
 - současný přístup více procesů ke stejné oblasti povede k sekvenčním odkazům v neznámém pořadí
 - Tedy 2 procesy chtějí přistoupit -> výsledek sekvenční provedení CPU instrukcí
 - platí pro data \leq délce slova
- kritické sekce nemohou mít přiřazeny **prioritu**
- relativní **rychlost** procesů je **neznámá**
- proces se může **pozastavit** mimo kritickou sekci

Algoritmus 1

– procesy přistupují střídavě

```
program striktni_stridani;                                // pseudokod
int turn;
begin
  turn = 1;
  cobegin
    P1: while true
      {
        while turn == 2 ;                                // čekací smyčka
          KS;                                              // kritická sekce
        turn = 2;                                         // a může pokračovat druhý
      }
  endcobegin
end
```

Algoritmus 1 pokračování

||

P2: while true

{

while **turn == 1** ;

// čekací smyčka

KS;

// **kritická** sekce

turn = 1

// a může pokračovat první

}

coend

end

Algoritmus 1

Problém – porušuje pravidlo 2:

Pokud je jeden proces podstatně **rychlejší**,
nemůže vstoupit do kritické sekce 2x za sebou.

Aktivní čekání (!!)

Aktivní čekání

- **Průběžné testování** proměnné ve smyčce, dokud nenabude očekávanou hodnotu
- Poté čekání skončí

Nevýhoda aktivního čekání

- **plýtvá** časem CPU (neustálé testování hodnoty)

Kdy lze použít

- **když předpokládáme krátké čekání**
- **spin lock** (“vrtit se nad zámkem”)

Algoritmus - Peterson

První úplné řešení navrhl Dekker, ale je poměrně složité

Jednodušší a elegantnější algoritmus navrhl Peterson (1981)

- Uvedeno řešení pro 2 procesy
- lze ale zobecnit pro více procesů

Peterson – enter_CS()

```
program petersonovo_reseni;
```

```
int turn;
```

```
interested: array [0..1] of boolean;      // na začátku {false, false}
```

```
void enter_CS(int process) {
```

```
int other;
```

```
    other = 1-process;                // ten druhý proces
```

```
    interested[process] = true;        // oznámí zájem o vstup
```

```
    turn = process;                    // nastaví příznak
```

```
    while (turn==process) and (interested[other]==true) ;
```

```
}
```


Peterson – leave_CS()

```
void leave_CS(int process) {  
  
    interested[process] = false;    // oznámí odchod z KS  
  
}
```

Peterson – použití enter_CS() a leave_CS()

begin

interested[0] = false; // inicializace

interested[1] = false;

cobegin

while true do {cyklus - vlákno 1}

begin

enter_CS(0);

KS1;

leave_CS(0);

end {while}

|| {vlákno 2 analogické činnosti}

coend end.

Z funkce **enter_CS** se vrátí až tehdy, když je kritická sekce volná !

Zavoláním **leave_CS** dáme najevo, že naše kritická sekce končí a dovnitř může někdo další

Peterson - vysvětlení

while (**turn==process**) and (**interested[other]==true**) do ;

Pokud chce do KS **pouze jeden** z procesů:

interested[other] bude false, a smyčka končí

Pokud chtějí do KS **oba dva**:

rozhoduje první část `turn == process`

turn bude vždy mít hodnotu 0, nebo 1, nic jiného

jeden z procesů skončí čekací smyčku a může do KS

Peterson – vysvětlení podrobněji

na začátku není v KS žádný proces

první proces volá `enter_CS(0)`

- `interested[0] = true; turn = 0;`
- nebude čekat ve smyčce, `interested[1]` je `false`

nyní proces 2 volá `enter_CS(1)`

- `interested[1] = true; turn = 1;`
- čeká ve smyčce, dokud `interested[0]` nebude `false` (`leave_CS`)

pokud oba volají `enter_CS` téměř současně...

- oba nastaví `interested` na `true`
- oba nastaví `turn` na své číslo **ALE provede se sekvenčně**, výsledek bude buď 0 nebo 1
- např. druhý proces bude jako druhý 😊, tedy `turn` bude 1
- oba se dostanou do `while`, první proces projde, druhý čeká

Spin lock s instrukcí TSL (!!!)

hw podpora:

CPU instrukce, která **otestuje hodnotu a nastaví paměťové místo v jedné nedělitelné operaci**

operace **Test and Set Lock** – TSL:

TSL R, lock

- LD R, lock // do R načte hodnotu buňky lock
- LD lock, 1 // do paměť. buňky lock uloží 1

(R je registr CPU)

(lock – buňka paměti, obsahuje buď 0 false nebo 1 true)

TSL

Provádí se **nedělitelně (atomicky)** – žádný proces nemůže k proměnné lock přistoupit do skončení TSL

Multiprocesor – **zamkne** paměťovou **sběrnici** po dobu provádění instrukce

TSL - použití

Proměnná typu **zámek (lock)** – na počátku 0 = odemčeno

Proces, který chce vstoupit do KS – test

- Pokud 0, nastaví na 1 (zamčeno) a vstoupí do KS
- Pokud 1, čeká

Pokud by TSL nebyla atomická

- Jeden proces přečte, vidí 0 .. Přeplánování..
- Druhý proces přečte, vidí 0, nastaví 1, vstoupí KS
- První proces naplánován, zapíše 1 a je také v KS

Implementace zámku (!!!)

Spin_lock:

TSL R, lock	:: atomicky provede R<-lock, lock<-1
CMP R, 0	:: byla v lock 0, tedy odemčeno?
JNE spin_lock	:: pokud ne cykluj dál
RET	:: návrat, vstup do KS

Spin_unlock:

LD lock, 0	:: ulož hodnotu 0 (odemčeno) do lock
RET	

Implementace zámku – pozn.

- Cyklus přes návěští `spin_lock` dokud `lock` je **1** (zamčeno)
- Když někdo jiný vyvolá `spin_unlock`, přečte **0** a může vstoupit do KS.
- Pokud na vstup do KS čeká více procesů
 - Hodnotu 0 přečte jenom jeden z nich (první kdo vykoná TSL)

Implementace – jádro Linuxu

spin_lock:

TSL R, lock

CMP R, 0 ;; byla v lock 0 ?

JE cont ;; pokud byla, skočíme

Loop: CMP lock, 0 ;; je lock 0 ?

JNE loop ;; pokud ne, skočíme

JMP spin_lock ;; pokud ano, skočíme

Cont: RET ;; návrat, vstup do KS

Poznámka

Proč se používá tento delší kód?

- TSL je drahá operace (ve smyslu náročná na zdroje)
- CMP je méně náročná operace
- Lepší je častěji zkoušet méně náročnou operaci

Náhrada TSL – když by nebyla

Uniprocessor

- Nedělitelnost zakázáním přerušení (DI/EI, CLI/STI)

Multiprocessor

- Primitivní operace s uzamčením sběrnice

Př. I8086:

- MOV AL, 1 ; do AL 1
- LOCK XCHG AL, X ; zamkne sběrnici pro XCHG
; zamění AL a X

- Ukázka kodu v inline assembleru v C:

<https://stackoverflow.com/questions/22424209/tsl-instruction-reference>

TSL – v pseudokódu

```
boolean atomic function TSL (boolean zamceno) {  
    int pom;  
  
    pom = zamceno;  
    zamceno = true;  
    return pom;  
}
```

Instrukci TSL si můžeme namodelovat s využitím atomické funkce (provede se nedělitelně)

Implementace spin-locku

```
boolean lock;
```

```
void spin_lock (var m: lock) {
```

```
    while TSL(m) do ;    {čeká dokud je m true}
```

```
}
```

Implementace spin-locku

```
void spin_unlock (var m: lock);  
{  
    m = false;  
}
```

Pozn. V literatuře TSL někdy se nastavuje true, někdy false; chce to předem znát sémantiku, co se označuje jako odemčeno a co jako zamčeno.

Problém řešení s aktivním čekáním

(Peterson, spin-lock)

Ztracený čas CPU

- Jeden proces v KS, další může ve smyčce přistupovat ke společným proměnným
 - **krađe paměťové cykly aktivnímu procesu**

Problém inverze priorit

- Pokud procesy mají prioritu
- Dva procesy, jeden s **vyšokou H** a druhý s **nížskou L** prioritou, H se spustí jakmile připraven

Problém inverze priorit

1. L je v **kritické** sekci
2. H se stane připravený (např. dostal vstup)
3. H začne **aktivní čekání**
4. L ale **nebude** už nikdy **naplánován**, nemá šanci dokončit KS
5. H bude aktivně **čekat** do **nekonečna**

Řešení problémů s akt. čekáním

hledala se primitiva, která proces zablokuje, místo aby čekal aktivně

Semaforey (!!!)

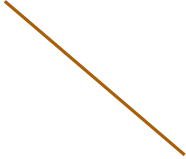
- Dijkstra (1965) navrhl primitivum, které zjednodušuje **komunikaci** a **synchronizaci** procesů – **semaforey**
- **Semafor** – **proměnná**, obsahuje nezáporné celé číslo
- Semaforu lze **přiřadit hodnotu pouze** při deklaraci
- Nad semaforey **pouze operace** $P(s)$ a $V(s)$

Struktura semaforu (!!!!!)

```
typedef struct {  
    int hodnota;  
    process_queue *fronta;  
} semaphore;
```



hodnota semaforu: 0, 1, 2, ..



fronta procesů čekajících na
daný semafor

Operace P(!!!!!)

Operace P(S):

if $S > 0$

$S--$;

else

 zablokuj_proces;

zablokuje proces, který chtěl provést operaci P:

- přidá jej do fronty procesů čekajících na daný semafor
- stav procesu označí jako blokový

Operace V(!!!!!)

Operace V(S):

```
if (proces_blokovany_nad_semaforem)
    jeden_proces_vzbud;
else
    s++;
```

podívá se, zda je fronta
prázdná či ne

označí stav procesu jako
připravený
vyjme proces z fronty
na semafor

(Pokud je nad semaforem S **zablokovaný** jeden nebo více procesů, **vzbudí** jeden z procesů; proces pro vzbuzení je vybrán **náhodně**)

Pamatuj

Semafor je tvořen celočíselnou proměnnou **s** a frontou procesů, které čekají na semafor, a jsou nad ním implementovány operace **P()** a **V()**

s může nabývat hodnot **0, 1, 2, ..**

Hodnota 0 znamená, že je semafor zablokovaný, a prvolání, operace P() se daný proces zablokuje

Nenulová hodnota s znamená, kolik procesů může zavolat operaci P(), aniž by došlo k jejich zablokování

Pro **vzájemné vyloučení** je tedy počáteční hodnotu **s** potřeba nastavit na **1**, aby operaci P() bez zablokování mohl vykonat jeden proces

Poznámky

- Operace P a V jsou **nedělitelné** (atomické) akce
 - Jakmile **začne** operace nad semaforem – nikdo k němu **nemůže přistoupit** dokud operace neskončí nebo se nezablokuje
- Několik procesů **současně** ke stejnému semaforu
 - Operace se provede **sekvenčně** v **libovolném** pořadí

Poznámky - terminologie

- V literatuře $P(s)$ někdy $wait(s)$ nebo $down(s)$
- $V(s)$ nazýváno $signal(s)$ nebo $up(s)$
- Původní označení z holandštiny:
 - P proberen – otestovat
 - V verhogen – zvětšit

Pomůcka – např. abecední pořadí operací při ošetření KS

Vzájemné vyloučení – pomocí semaforů

- Vytvořit semafor s hodnotou **1**
- Před **vstupem** do KS – **P(s)**
- Po **dokončení** KS – **V(s)**

P(s); ... KS ... ; V(s);

- Je-li libovolný proces v **KS**
 - Potom S je **0**, jinak S je 1

Vzájemné
vyloučení

Do kritické sekce
smí vstoupit
pouze 1 proces
současně

Na počátku je
vstup do kritické
sekce volný

Vzájemné vyloučení (!!!)

```
var s: semaphore = 1;  
cobegin  
  while true do  
    begin  
      ...  
      P(s);  
      KS1;  
      V(s);  
      ...  
    end  
  || {totéž dělá další proces}  
coend
```

Na začátku je vstup do kritické sekce volný,
tedy hodnota semaforu 1

Z funkce P(s) se vrátíme, až když je vstup
do kritické sekce volný

Zavoláním V(s) signalizujeme, že je
kritická sekce nyní volná a dovnitř může
někdo další

Otázky k uvedenému příkladu

Co kdybychom na začátku semafor špatně inicializovali na hodnotu 2?

Co kdybychom na začátku semafor špatně inicializovali na hodnotu 0?

Co kdybychom zapomněli po dokončení kritické sekce zavolat $V(s)$?

Co kdybychom před vykonáním kritické sekce nezavolali operaci $P(s)$?

Použití semaforů

Binární semafor může nabývat jen hodnot 0 a 1

Vzájemné vyloučení

- **Mutexy**, binární semafore .. 0 a 1

Kooperace procesů

- Problém omezených zdrojů (např. velikost bufferu)
- Obecné semafore .. 0, 1, 2 ..

Pro vzájemné vyloučení můžeme samozřejmě využít obecný semafor, binární nám navíc může ohlídat, že hodnoty budou jen 0 a 1

Vzájemné vyloučení - KS

- Procesy **soupeří** o zdroj
- Ke zdroji může chtít přistupovat **víc než 1** proces v daném **čase**
- Každý proces může **existovat bez ostatních**
- Interakce **POUZE** pro zajištění **serializace** přístupu ke zdroji

Kooperace procesů

- Procesy se navzájem **potřebují**, potřeba vzájemné **výměny** informací
- Nejjednodušší případ – pouze **synchronizační** signály
- Obvykle – i **další informace** – např. zasíláním zpráv

Producent – konzument (!!!)

Producent – konzument je jedna ze základních synchronizačních úloh z teorie OS.

Cílem je správně synchronizovat přístup k sdílenému bufferu omezené velikosti – ošetřit mezní stavy, kdy je prázdný a naopak plný.

Měli byste umět v obecné podobě tuto úlohu vyřešit s využitím tří semaforů.

Problém producent-konzument

Problém ohraničené vyrovnávací paměti
(bounded buffer problem, Dijkstra 1968)



Producent
a
Konzument

běží paralelně

Dva procesy sdílejí
společnou paměť (buffer) **pevné velikosti N** položek

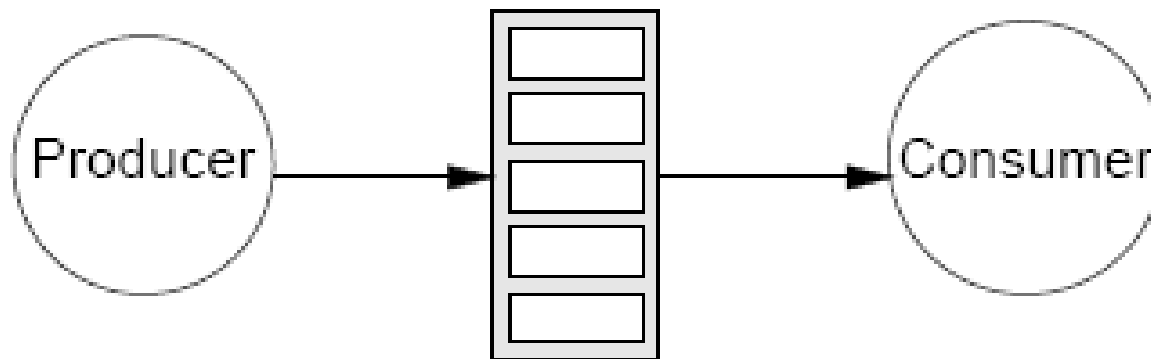
Proces **producent**

- **generuje** nové položky a ukládá je do společné paměti

Proces **konzument**

– data vyjímá a **spotřebovává**

Producent - konzument



Př. Hlavní program tiskne x tiskový server, blok – 1 stránka

Př. Obslužný prog. čte data ze zařízení x hlavní program je zpracovává

Různé rychlosti procesů

Procesy – různé rychlosti – zabezpečit, aby nedošlo k přetečení / podtečení
(zapsání do plného bufferu, čtení z prázdného bufferu)

Konzument musí být schopen **čekat** na producenta, **nejsou-li data**

Producent – **čekat** na konzumenta, je-li
buffer plný

Prod-konz. pomocí semaforů

Pro **synchronizaci** obou procesů

Pro **vzájemné vyloučení** nad KS

Proces se zablokuje **P**, jiný ho vzbudí **V**

Semaforey:

e – počet **prázdných** položek v bufferu dostupných producentovi (empty)

f – počet **plných** položek ještě nespotřebovaných konzumenty (full)

m - pro **vzájemné vyloučení** – práce se společnou pamětí – **kritická sekce**

P&K - implementace

semaphore

```
e = N;           // počet prázdných položek  
f = 0;           // počet plných položek  
m = 1;           // vzájemné vyloučení (mutex)
```

P&K – implementace II. (!)

cobegin

while true do { **producent**

begin

produkuj záznam;

P(e);

// je volná položka?

P(m); *vlož do bufferu*; V(m);

V(f);

// zvětší počet obsazených

end {while}

Není-li volná položka v
bufferu, zablokuje se

P&K – implementace III.

||

while true do { **konzument** }

begin

P(f);

// je plná nějaká položka?

P(m); vyber z bufferu; V(m);

V(e);

// zvětši počet prázdných

zpracuj záznam;

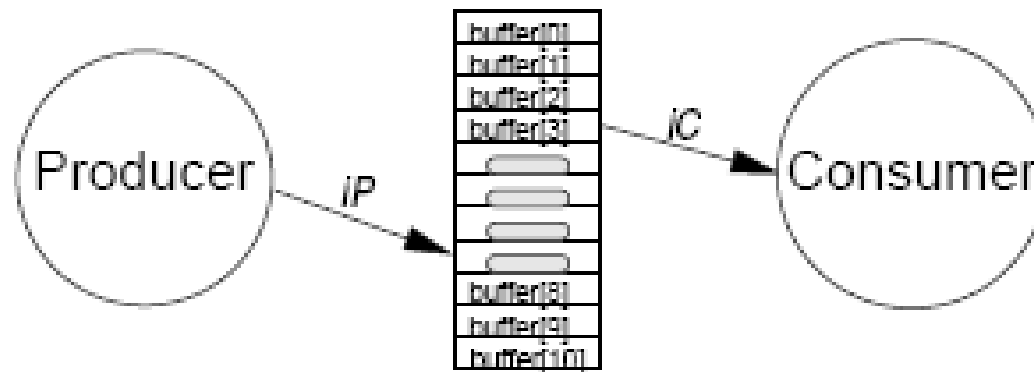
end {while}

coend.

Pokud je buffer prázdný,
zablokuje se

P&K poznámky

Vyrovnávací paměť se často implementuje jako **pole** – buffer [0..N-1]



P&K poznámky

Oba procesy – vlastní index do pole buffer

Např. operace přidej do bufferu:

buffer[iP]:=polozka; iP:=(iP+1) mod N;

Pokud je buffer jako pole, vzájemné vyloučení pro přístup dvou procesů nebude potřebné, každý přistupuje pouze k těm, ke kterým má přístup dovolen operací V(s)

Literatura

W.Stalling: Operating systems –
Internals and design Principles