



Aula Prática N° 9

Comunicação entre processos (IPC): *threads* e monitores

Objetivos

Implementação de *threads* em Unix.

Utilização das funções da biblioteca *pthread*:

- `pthread_create`, `pthread_join`, `pthread_exit`,
- `pthread_mutex_lock`, `pthread_mutex_unlock`,
- `pthread_cond_wait`, `pthread_cond_signal`, `pthread_once` e `pthread_self`.

Guião

1. Condições de corrida (*race conditions*) no acesso a uma região partilhada

- a) Na directoria `incrementer`, analise o módulo descrito nos ficheiros `incMod.h` e `incMod.c`, que definem uma variável interna e três primitivas de acesso (`vSet`, `vGet` e `vInc`) para a sua manipulação.
- b) Recorrendo ao módulo anterior, o programa `incrementer.c` ilustra os passos de lançamento de *threads* e de espera pela sua terminação. Analisando o código, procure determinar o que resulta da sua execução com os valores por omissão. Consulte no manual *on-line* a descrição das chamadas ao sistema `pthread_create`, `pthread_join` e `pthread_exit`.
- c) Crie o ficheiro executável `incrementer` (*make incrementer*), execute-o com os valores por omissão e confirme as suas deduções.
- d) Assuma agora que, em vez de um *thread*, serão lançados vários. Que problemas se levantam? Para entender bem o que está em causa, responda cuidadosamente às questões seguintes:
 - i) Em que consiste a região partilhada?
 - ii) Identifique o código que a manipula, comumente designado *região crítica*.
 - iii) Construa um diagrama ilustrativo do ciclo de vida dos *threads*. Nele, identifique com clareza os diferentes componentes da região crítica.
 - iv) Mostre sobre o diagrama anterior como vão ocorrer *condições de corrida* na execução do programa se ele lançar *threads* em número superior a um. Admita execução num monoprocessador (num processador *multicore* a situação é essencialmente semelhante) e que há apenas dois *threads*.
 - v) *Condições de corrida* conduzem habitualmente a inconsistência de informação. Assuma o lançamento de *N threads* e que cada uma repete 1000 vezes o ciclo de incremento da variável. Entre que limites variará o *valor final* que é impresso? Justifique detalhadamente a sua resposta.
 - vi) Para explorar a variação dos atrasos 1 e 2 da primitiva `vInc`, gere as quatro combinações possíveis com os parâmetros de atraso `BIG` e `SMALL`. Que *valor final* é de esperar em cada combinação?
- e) Usando as opções disponíveis, nomeadamente o lançamento de um número variável de *threads*, e variando o valor dos atrasos 1 e 2, execute o programa diversas vezes (repita pelo menos cinco vezes a execução em cada caso). Interprete os resultados obtidos.

2. Imposição de exclusão mútua no acesso a uma região crítica

- a) Um `mutex` é um dispositivo que implementa exclusão mútua (*mutual exclusion*) no acesso a uma região crítica. A biblioteca `pthread` define o tipo de dados `pthread_mutex_t` e as funções `pthread_mutex_lock` e `pthread_mutex_unlock` para a sua manipulação. Consulte no manual *on-line* a descrição destas funções.
- b) Ao ser garantida exclusão mútua na execução das primitivas de acesso, um módulo transforma-se num *monitor*. O ficheiro `incModSafe.c` implementa o módulo `incMod` como um monitor. Analise o seu código.
- c) Crie o ficheiro executável `incrementerSafe` (*make incrementerSafe*) e execute o programa diversas vezes nas mesmas condições usadas anteriormente. Compare os resultados obtidos.

3. Sincronização de operações num monitor e inicialização da estrutura de dados interna

- a) Uma variável de condição é um dispositivo de sincronização que permite suspender a execução de um *thread* no interior do monitor até à satisfação de uma dada condição. A biblioteca `pthread` define o tipo de dados `pthread_cond_t` e as funções `pthread_cond_wait` e `pthread_cond_signal` para a sua manipulação. Consulte no manual *on-line* a descrição destas funções.
- b) Na directoria `prodcon`, analise o código do monitor descrito nos ficheiros `fifo.h` e `fifo.c`, que definem uma memória de tipo FIFO e as duas primitivas base para a sua manipulação. Procure responder às questões seguintes:
 - i) Como é definido o tamanho da FIFO?
 - ii) Porque é necessário sincronizar as operações de inserção e de retirada de valores num ambiente de invocação concorrente? Que condições são usadas para a sua especificação?
 - iii) Construa o diagrama de estados ilustrativo da operação da memória.
 - iv) Como é inicializada a estrutura de dados que implementa a memória de armazenamento? Como se garante que a inicialização ocorre uma e uma única vez? Consulte no manual *on-line* a descrição da função `pthread_once`.
- c) O programa `prodcon.c` ilustra um problema clássico em programação concorrente, o chamado *problema dos produtores-consumidores*, em que um grupo de *threads*, ditos *produtores*, produz informação e um segundo grupo de *threads*, ditos *consumidores*, a consome de algum modo. Neste caso, como dispositivo de comunicação entre os dois grupos, é usada uma memória de tipo FIFO. Construa o diagrama de interacção que lhe está subjacente e indique que tipo de impressão vai ser produzida quando o programa for executado.
- d) Crie o ficheiro executável `prodcon` (*make prodcon*), execute-o e confirme as suas deduções.