

Архитектура компьютера и операционные системы

Лекция 17. Алгоритмы и механизмы синхронизации

Андреева Евгения Михайловна доцент кафедры информатики и вычислительного эксперимента



План лекции

- Программные алгоритмы синхронизации
- Аппаратная поддержка взаимоисключений
- Механизмы синхронизации



Требования, предъявляемые к алгоритмам

- 1. Алгоритм должен быть программным
- 2. Нет предположений об относительных скоростях выполнения и числе процессоров
- 3. Выполняется условие взаимоисключения (mutual exclusion) для критических участков
- 4. Выполняется условие прогресса (progress)
 - Процессы, которые находятся вне своих критических участков и не собираются входить в них, не могут препятствовать другим процессам входить в их собственные критические участки.
 - Решение не должно приниматься бесконечно долго.
- 5. Выполняется условие ограниченного ожидания (bound waiting)



Запрет прерываний

```
while (some condition) {
 запретить все прерывания
 critical section
 разрешить все прерывания
 remainder section
}
```

Обычно используется внутри ОС



Переменная-замок

```
Shared int lock = 0;

while (some condition) {
    while (lock); | lock = 1;
        critical section
    lock = 0;
        remainder section
}

while (some condition) {
    while (lock); lock = 1;
        critical section
    lock = 0;
    remainder section
}
```

Нарушается условие взаимоисключения



Строгое чередование

Нарушается условие прогресса Условие взаимоисключения выполняется



Флаги готовности

```
Shared int ready[2] = {false, false};;
P_0
                                        while (some condition) {
    while (some condition) {
      ready[0] = true;
                                           ready[1] = true;
       while (ready[1]);
                                            while (ready [0]);
            critical section
                                                critical section
       ready[0] = false;
                                            ready[1] = false;
            remainder section
                                                 remainder section
      2-я часть условия прогресса нарушается
       1-я часть условия прогресса выполняется
       Условие взаимоисключения выполняется
```



Алгоритм Петерсона

```
Shared int ready[2] = {false, false};
   Shared int turn;
P_0
                                               P_1
 while (some condition) {
                                                  while (some condition) {
     ready[0] = true;
                                                      ready[1] = true;
     turn = 1;
                                                      turn = 0;
                                                      while (ready [0] && turn == 0);
     while (ready[1] && turn == 1);
           critical section
                                                            critical section
     ready[0] = false;
                                                      ready[1] = false;
           remainder section
                                                            remainder section
```

Все 5 условий выполняются

Алгоритм Лампорта

```
ready: array [1..N] of bool = {false};
turn: array [1..N] of integer = \{0\};
lock(integer i) {
    ready[i] = true;
    turn[i] = 1 + max(turn [1], ..., turn [N]);
    ready[i] = false;
     for (integer j = 1; j \le N; j++) {
          // Ждём пока поток ј получит свой номер:
          while (ready[j]);
          // Ждём пока все потоки с меньшим номером или с таким же номером,
          // но с более высоким приоритетом, закончат свою работу:
          while ((turn [j] != 0) && ((turn [j], j) < (turn <math>[i], i));
unlock(integer i) {
          turn [i] = 0;
```



Аппаратная поддержка взаимоисключений

Команда Test-And-Set

```
int Test-And-Set (int *a) {
    int tmp = *a;
    *a = 1;
    return tmp;
}
```

```
Shared int lock = 0;
while (some condition) {
  while (Test-And-Set (&lock));
      critical section
  lock = 0;
      remainder section
}
```



Аппаратная поддержка взаимоисключений

Команда Swap

```
void Swap(int *a, int *b) {
    int tmp = *a;
    *a = *b;
    *b = tmp;
}
```

```
Shared int lock = 0;
int key = 0;
while (some condition) {
  key = 1;
  do Swap (&lock, &key);
  while (key);
       critical section
   lock = 0;
       remainder section
```



Особенности аппаратной реализации

Преимущества

- Простота.
- Применимость к любому количеству процессов и процессоров с общей памятью.
- Поддержка нескольких критических разделов.

Недостатки

- Использование пережидания.
- Возможность голодания.
- Возможность взаимной блокировки (процессы с разными приоритетами).



Механизмы синхронизации

- Семафоры
- Мониторы
- Сообщения

Семафоры Дейкстры (Dijkstra)

- S семафор целая разделяемая переменная с неотрицательными значениями
- При создании может быть инициализирована любым неотрицательным значением

- Допустимые атомарные операции
 - down(S): пока S == 0 процесс блокируется;
 S = S 1
 - up(S): S = S + 1



Проблема Producer-Consumer

- Информация передается через буфер конечного размера N
- Производитель помещает информацию в буфер, потребитель извлекает ее оттуда.
- Нельзя помещать данные в буфер, если из него читают
- Нельзя читать из буфера, если в него помещают данные

Producer: while (1) { produce_item(); put_item(); Consumer: while (1) { get_item(); consume_item();



Решение с помощью семафоров

```
Semaphore mut_ex = 1;
Semaphore full = 0;
Semaphore empty = N;
```

Producer:

```
while (1) {
    produce_item();
    down(empty);
    down(mut_ex);
    put_item();
    up(mut_ex);
    up(full);
}
```

Consumer:

```
while (1) {
    down(full);
    down(mut_ex);
    get_item();
    up(mut_ex);
    up(empty);
    consume_item();
}
```



Мониторы Хора (Hoare)

Структура

```
Monitor monitor_name {
     Описание переменных;
     void m_1(...) \{ ... \}
     void m_2(...) \{ ... \}
     . . .
     void m_n(...) \{ ... \}
     Блок инициализации переменных;
```



Мониторы Хора (Hoare)

- Условные переменные (condition variables)
- Condition C;
 - C.wait
 - Процесс, выполнивший операцию wait над условной переменной, **всегда** блокируется
 - C.signal
 - Выполнение операции signal приводит к разблокированию только одного процесса, ожидающего этого (если он существует)
 - Процесс, выполнивший операцию signal, **немедленно** покидает монитор
 - Условные переменные, не умеют запоминать предысторию. Если операция signal выполняется над условной переменной, с которой не связано ни одного заблокированного процесса, то информация о произошедшем событии будет утеряна. Следовательно, выполнение операции wait всегда будет приводить к блокированию процесса.



Решение с помощью мониторов

```
Monitor PC {
    Condition full, empty;
    int count;
    void put () {
       if (count == N) full.wait;
       put_item(); count++;
       if (count == 1) empty.signal;
     void get () {
       if (count == 0) empty.wait;
       get_item(); count--;
       if (count == N-1) full.signal;
      \{ count = 0; \}
```

Producer:

```
while (1) {
    produce_item();
    PC.put ();
}
```

Consumer:

```
while (1) {
    PC.get ();
    consume_item();
}
```



Языки программирования, поддерживающие мониторы

- Ада
- С# (и другие языки, использующие .NET Framework)
- Concurrent Pascal
- D
- Java (с помощью ключевого слова synchronized)
- Mesa
- Модула-3
- Ruby
- Squeak Smalltalk
- uC++ и др.



Сообщения

- Примитивы для обмена информацией между процессорами
- Для передачи данных:
 - send (address, message)
 - блокируется при попытке записи в заполненный буфер
- Для приема данных
 - receive (address, message)
 - блокируется при попытке чтения из пустого буфера
- Обеспечивают взаимоисключения при работе с буфером



Решение с помощью сообщений

Producer:

```
while (1) {
    produce_item();
    send (address, item)
}
```

Consumer:

```
while (1) {
    receive (address,item);
    consume_item()
}
```



Синхронизация в POSIX

- POSIX определяет набор интерфейсов (функций заголовочных файлов) для программирования потоков. Эти рекомендации носят название POSIX threads или Pthreads.
- Подпрограммы, составляющие API Pthreads, могут быть неформально сгруппированы в четыре основные группы:
 - Управление потоками: процедуры, которые работают непосредственно с потоками создание, отключение, объединение и т.д.
 - **Мьютексы:** процедуры, которые связаны с синхронизацией. Они обеспечивают создание, уничтожение, блокировку и разблокирование мьютексов. Дополняются функциями, которые устанавливают или изменяют атрибуты, связанные с мьютексами.
 - Условные переменные: группа включает функции для создания, уничтожения, ожидания и сигнализации на основе указанных значений переменных. Также включены функции для установки атрибутов условных переменных.
 - **Синхронизация:** процедуры, которые управляют блокировкой чтения и записи, а также барьерами.
- Соглашения об именах: все идентификаторы в библиотеке потоков начинаются с **pthread**_.



Mutex

- int pthread_mutex_init (mutex, attr)
- pthread_mutex_t mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER
- int pthread_mutex_destroy (mutex)
- int pthread_mutexattr_init (attr)
- int pthread_mutexattr_destroy (attr)
- int pthread_mutex_lock (mutex)
- int pthread_mutex_trylock (mutex)
- int pthread_mutex_unlock (mutex)



Пример

```
#include <pthread.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
typedef struct{
      double
              *a;
      double
             *b;
      double
              sum;
      int veclen;
} DOTDATA;
#define NUMTHRDS 4
#define VECLEN 100
DOTDATA dotstr;
pthread_t callThd[NUMTHRDS];
pthread_mutex_t mutexsum=PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
```



Пример (продолжение)

```
void *dotprod(void *arg){
      int i, start, end, len;
      long offset;
      double mysum, *x, *y;
      offset = (long)arg;
      len = dotstr.veclen;
      start = offset * len;
      end = start + len;
      x = dotstr.a;
      y = dotstr.b;
```

```
mysum = 0;
for (i = start; i < end; i++)
     mysum += (x[i] * y[i]);
pthread_mutex_lock(&mutexsum);
dotstr.sum += mysum;
pthread_mutex_unlock(&mutexsum);
pthread_exit((void*)0);
```



Пример (продолжение)

```
int main(int argc, char *argv[]){
     long i;
      double *a, *b;
      void *status;
      pthread_attr_t attr;
      a = (double*) malloc(NUMTHRDS*VECLEN * sizeof(double));
      b = (double*) malloc(NUMTHRDS*VECLEN * sizeof(double));
      for (i = 0; i < VECLEN*NUMTHRDS; i++)
            a[i] = 1.0;
            b[i] = a[i];
      dotstr.veclen = VECLEN;
      dotstr.a = a;
      dotstr.b = b;
      dotstr.sum = 0;
```



Пример (окончание)

```
pthread_mutex_init(&mutexsum, NULL);
for (i = 0; i < NUMTHRDS; i++){
  pthread_create(&callThd[i], NULL, dotprod, (void *)i);
for (i = 0; i < NUMTHRDS; i++){
  pthread_join(callThd[i], &status);
printf("Sum = \%f \n", dotstr.sum);
free(a); free(b);
pthread_mutex_destroy(&mutexsum);
pthread_exit(NULL);
```



Компиляция и выполнение

- \$ gcc -pthread pthr.c
- \$./a.out Sum = 400.000000
- \$ gcc -pthread pthr.c -o myname.out
- \$./myname.out

Sum = 400.000000



Семафоры

- #include <semaphore.h>
- int sem_init(
 sem_t * pSem,
 int bShared,
 unsigned uValue);
- int sem_destroy(sem_t * pSem);
- int sem_wait(sem_t *pSem);
- int sem_trywait(sem_t *pSem);
- int sem_post(sem_t *pSem);



Пример

```
#include <pthread.h>
#include <semaphore.h>
#include <iostream>
#define MY_NUM_THREADS 4
```

```
sem_t g_Semaphore;
pthread_mutex_t g_Mutex =
PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
long g_vlNum = 0;
```

```
void *MyThreadProc(void *)
  sem_wait(&g_Semaphore);
  pthread_mutex_lock(&g_Mutex);
  ++g_vlNum;
  pthread_mutex_unlock(&g_Mutex);
  std::cout << g_vlNum << " " << std::flush;
  sem_post(&g_Semaphore);
  pthread_mutex_lock(&g_Mutex);
  --g_vlNum;
  pthread_mutex_unlock(&g_Mutex);
  return 0;
```



Пример (окончание)

```
int main(){
  int i;
  pthread_t ahThreads[MY_NUM_THREADS];
  sem_init(&g_Semaphore, 0, MY_NUM_THREADS);
  for (i = 0; i < MY_NUM_THREADS; ++i)
    pthread_create(&ahThreads[i], NULL, MyThreadProc, NULL);
  for (i = 0; i < MY_NUM_THREADS; i++)
     pthread_join(ahThreads[i], NULL);
  sem_destroy(&g_Semaphore);
  pthread_mutex_destroy(&g_Mutex);
```



Компиляция и выполнение

- evgenia@evgenia:~\$ g++ -pthread pthr.cpp
- evgenia@evgenia:~\$./a.out
- 3 1 2 4 evgenia@evgenia:~\$./a.out
- 1 1 1 1 evgenia@evgenia:~\$./a.out
- 3 2 3 1 evgenia@evgenia:~\$./a.out
- 2 3 1 1 evgenia@evgenia:~\$./a.out
- 1 1 1 1 evgenia@evgenia:~\$./a.out
- 1 1 1 1 evgenia@evgenia:~\$./a.out
- 34 2 1 evgenia@evgenia:~\$



Условная переменная

- int pthread_cond_init (condition, attr)
- pthread_cond_t cond = PTHREAD_COND_INITIALIZER
- int pthread_cond_destroy (condition)
- int pthread_condattr_init (attr)
- int pthread_condattr_destroy (attr)
- int pthread_cond_wait (condition, mutex)
- int pthread_cond_signal (condition)
- int pthread_cond_broadcast (condition)



Пример

```
#include <pthread.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#define NUM_THREADS 3
#define TCOUNT 10
#define COUNT_LIMIT 12
     count = 0;
int
     thread_ids[3] = \{0,1,2\};
int
pthread_mutex_t count_mutex;
pthread_cond_t count_threshold_cv;
```



Пример (продолжение)

```
void *inc_count(void *t){
   int i;
   long my_id = (long)t;
   for (i = 0; i < TCOUNT; i++) {
      pthread_mutex_lock(&count_mutex);
      count++;
      if (count == COUNT_LIMIT) {
          pthread_cond_signal(&count_threshold_cv);
          printf("inc_count(): thread %ld, count = %d Threshold reached.\n", my_id,
          count);}
      printf("inc_count(): thread %ld, count = %d, unlocking mutex\n", my_id, count);
      pthread_mutex_unlock(&count_mutex);
      sleep(1);
   pthread_exit(NULL);
```



Пример (продолжение)

```
void *watch_count(void *t){
  long my_id = (long)t;
  printf("Starting watch_count(): thread %ld\n", my_id);
  pthread_mutex_lock(&count_mutex);
  while (count < COUNT_LIMIT) {
     pthread_cond_wait(&count_threshold_cv, &count_mutex);
     printf("watch_count(): thread %ld Condition signal
     received.\n", my_id);
  count += 125;
  printf("watch_count(): thread %ld count now = %d.\n", my_id,
  count);
  pthread_mutex_unlock(&count_mutex); pthread_exit(NULL);
```

Пример (окончание)

```
int main(int argc, char *argv[]){
   int i;
   long t1 = 1, t2 = 2, t3 = 3;
   pthread_t threads[3];
   pthread_mutex_init(&count_mutex, NULL);
   pthread_cond_init(&count_threshold_cv, NULL);
   pthread_create(&threads[0], NULL, watch_count, (void *)t1);
   pthread_create(&threads[1], NULL, inc_count, (void *)t2);
   pthread_create(&threads[2], NULL, inc_count, (void *)t3);
   for (i = 0; i < NUM\_THREADS; i++) {
      pthread_join(threads[i], NULL);
   printf("Main(): Waited on %d threads. Done.\n", NUM_THREADS);
   pthread_mutex_destroy(&count_mutex);
   pthread_cond_destroy(&count_threshold_cv);
   pthread_exit(NULL);
```



Результат работы

```
$ gcc -pthread pthr.c
$ ./a.out
Starting watch_count(): thread 1
inc_count(): thread 2, count = 1, unlocking mutex
inc_count(): thread 3, count = 2, unlocking mutex
inc_count(): thread 2, count = 3, unlocking mutex
inc_count(): thread 3, count = 4, unlocking mutex
inc_count(): thread 2, count = 5, unlocking mutex
inc_count(): thread 3, count = 6, unlocking mutex
inc_count(): thread 2, count = 7, unlocking mutex
inc_count(): thread 3, count = 8, unlocking mutex
inc_count(): thread 2, count = 9, unlocking mutex
inc_count(): thread 3, count = 10, unlocking mutex
inc_count(): thread 2, count = 11, unlocking mutex
```

```
inc_count(): thread 3, count = 12 Threshold reached.
inc_count(): thread 3, count = 12, unlocking mutex
watch_count(): thread 1 Condition signal received.
watch_count(): thread 1 count now = 137.
inc_count(): thread 2, count = 138, unlocking mutex
inc_count(): thread 3, count = 139, unlocking mutex
inc_count(): thread 2, count = 140, unlocking mutex
inc_count(): thread 3, count = 141, unlocking mutex
inc_count(): thread 2, count = 142, unlocking mutex
inc_count(): thread 3, count = 143, unlocking mutex
inc_count(): thread 2, count = 144, unlocking mutex
inc_count(): thread 3, count = 145, unlocking mutex
Main(): Waited on 3 threads. Done.
```



Домашнее задание

- Подготовка к тестированию по материалам лекции
- Читать книгу Таненбаум Э., Бос Х. Современные операционные системы, стр. 146-178.
- Подготовка к лабораторной работе №13