Sincronització de fils: espera activa

Lluís Garrido

Juliol 2019

Algorisme 1

A la transparència es mostra el codi associat a dos fils. Cada fil comprova si l'altre fil ha entrat a la secció crítica. Per exemple, suposem que el fil 0 vol entrar a la secció crítica i que el fil 1 no es troba a l'interior d'aquest. El fil 0 crida a la funció lock, comprova que el fil 1 no es troba a la secció crítica i posa la seva variable flag a true. La funció lock retorna i el fil 0 pot procedir a executar la secció crítica. Si en aquest moment el fil 1 crida a la funció lock es quedarà esperant al while fins que el fil 0 surti de la secció crítica. En fil 0 surt de la secció cridant a unlock i posant la seva variable flag a false. El fil 1 veurà que el fil 0 ja no es troba a la secció crítica i podrà entrar-hi.

Aquest algorisme no impedeix però que els dos fils puguin entrar a la secció crítica. Per això comencem igual que abans: el fil 0 crida a la funció lock i executa la condició del while. Ja que el fil 1 no és a l'interior de la secció crítica, la condició del while és falsa i per tant se sortirà de seguida del while. Suposem que després del while i abans de posar el flag a true es fa un canvi de context al fil 1. El fil 1 també vol entrar a la secció crítica: crida a lock, comprovarà que el fil 0 no es troba a la secció crítica i hi entrarà. Un cop a dins de la secció crítica es pot produir un canvi de context al fil 0. Aquest posa el seu flag a true i entra a la secció crítica. Tenim doncs els dos fils a l'interior de la secció crítica. El fet que els dos fils puguin ser a dins o no depèn de com es produeixen els canvis de context. Aquest algorisme no proveeix doncs exclusió mútua.

Algorisme 2

Hem invertit les dues instruccions de la funció lock. Aquest algorisme satisfà exclusió mútua ja que només un dels fils podrà entrar a la secció crítica. El problema en aquest algorisme es que es pot produir un deadlock, fent que els dos fils es quedin de forma indefinida comprovant la condició d'entrada. En particular, suposem que el fil 0 posa la seva variable a true i que en aquest moment (abans d'executar el while) es produeix un canvi de context al fil 1. Suposem que el fil 1 també vol entrar a la secció crítica: posa la seva variable a true i es queda esperant al while que el fil 0 surti de la secció crítica. A continuació hi ha un altre canvi de context al fil 0, que es posarà a executar el while esperant que el fil 1 surti de la secció crítica. És a dir, tots dos fils, el 0 i l'1, es quedaran esperant de forma indefinida que l'altre fil surti de la secció crítica, cosa que no passarà mai. Els dos fils es quedaran doncs "penjats" de forma indefinida.

Algorisme 3

Aquest és l'anomenat algorisme de *Peterson*, un dels algorismes clàssics de sincronització de dos fils. És un algorisme que proveeix exclusió mútua i a més no té *deadlock*. La variable *victima*, compartida entre els fils, s'utilitza per decidir quin dels dos fils entra a la secció crítica en cas que tots dos vulguin entrar al mateix temps. El fil senyalitza que surt de la secció crítica posant la variable *flag* a *false*.

Algorisme 4

Invertim les dues instruccions abans del *while* i veiem que aquest algorisme ja no permet obtenir exclusió mútua. En particular, suposem que al fil 1 executem victima = 1 i fem un canvi de context al fil 0. Aquest executa victima = 0 i flag[0] = true i entra a la secció crítica. Un cop el fil 0 és a l'interior de la secció crítica fem un canvi de context al fil 1, que executa flag[1] = true i també podem entrar a la secció crítica.

Sembla doncs que només hem d'anar amb compte a l'hora de programar la funció de *lock*. Però no es així, ja que l'algorisme 3 no funciona a les màquines actuals. Les raons són, entre altres, que un processador pot decidir reordenar les instruccions que executa, i que en un sistema multiprocessador les operacions d'escriptura es fan memòria cau i no tenen perquè ser visibles per la resta de processadors en el moment de realitzar-se l'operació d'escriptura.

És per això que els sistemes actuals inclouen instruccions màquina específiques per la sincronització de fils. Una d'aquestes és la instrucció Get-and-Set que es mostra a les transparències. A més, també s'inclouen instruccions com la barrera de memòria (memory fence en anglès). Aquesta instrucció fa que totes les instruccions d'escriptura que s'hagin produït en un determinat processador es s'escriguin a memòria RAM de forma que es facin visibles per als altres processadors.

A l'actualitat, totes les funcions de sincronització de fils que es fan servir inclouen les barreres i les instruccions atòmiques necessàries perquè funcionin correctament.

Algorisme 5

L'algorisme utilitza la instrucció atòmica Get-And-Set. Aquesta instrucció té per paràmetre una adreça de memòria: s'emmagatzema el valor inicial en una variable, es modifica el seu valor a true i es retorna el valor inicial. Tot això sense que la instrucció pugui ser interrompuda. En sistemes multiprocessadors tipus Intel i AMD, una forma d'implementar aquesta instrucció a la CPU és fer que la CPU bloquegi el bus mentre estigui fent l'operació de forma que altres CPUs no puguin accedir al bus.

La funció lock comprova si el fil pot entrar a la secció crítica. Suposem que no hi ha ningú a la secció crítica. En cridar el primer fil a la funció lock, la funció Get-And-Set retornarà false i posarà flag a true (tot això de forma atòmica). El fil podrà entrar la secció crítica i tota la resta de fils que cridin a lock es quedaran esperant al while. En sortir el fil de la secció crítica posarà el flag al false (seguit d'una barrera de memòria) de forma que tots els fils que estiguin esperant al while de la funció lock competiran per entrar a la secció. Només un ho aconseguirà.

Algorisme 6

A l'algorisme anterior no tenim cap forma de controlar quin és l'ordre en què els fils entraran a la secció crítica. En aquest algorisme, el 6, cada fil té un torn, de forma similar als torns utilitzats en els supermercats. A mesura que els fils arriben a la funció lock se'ls assigna un número, que és únic, que li indica quan podrà procedir per entrar a la secció crítica. La variable torn fa referència al número que sortirà quan un fil demani tanda per entrar a la secció crítica, mentre que torn_actual fa referència al número que actualment se serveix, és a dir, al fil es troba a dins de la secció crítica. Quan un fil surt de la secció crítica, posa el seu flag a false i dóna el torn al següent fil. Si hi ha algun fil esperant, aquest podrà entrar-hi.