Concurrencia y Paralelismo

Clase 2



Facultad de Informática UNLP

Propiedades y Fairness

Propiedades de seguridad y vida

Una *propiedad* de un programa concurrente es un atributo verdadero en cualquiera de las historias de ejecución del mismo

Toda propiedad puede ser formulada en términos de dos clases: seguridad y vida.

- *seguridad* (safety)
 - Nada malo le ocurre a un proceso: asegura estados consistentes.
 - Una falla de seguridad indica que algo anda mal.
 - Ejemplos de propiedades de seguridad: exclusión mutua, ausencia de interferencia entre procesos, *partial correctness*.
- *vida* (liveness)
 - Eventualmente ocurre algo bueno con una actividad: progresa, no hay deadlocks.
 - Una falla de vida indica que las cosas dejan de ejecutar.
 - Ejemplos de vida: *terminación*, asegurar que un pedido de servicio será atendido, que un mensaje llega a destino, que un proceso eventualmente alcanzará su SC, etc ⇒ *dependen de las políticas de scheduling*.

¿Que pasa con la total correctness?

Fairness y políticas de scheduling

Fairness: trata de garantizar que los procesos tengan chance de avanzar, sin importar lo que hagan los demás

Una acción atómica en un proceso es *elegible* si es la próxima acción atómica en el proceso que será ejecutada. Si hay varios procesos ⇒ hay *varias acciones atómicas elegibles (una por proceso)*.

Una política de scheduling determina cuál será la próxima en ejecutarse.

Fairness Incondicional. Una política de scheduling es incondicionalmente fair si toda acción atómica incondicional que es elegible eventualmente es ejecutada.

Ejemplo:

```
bool continuar = true;
co while (continuar) sentencias; // sentencias; continuar = false; oc
```

Fairness y políticas de scheduling

Fairness Débil. Una política de scheduling es débilmente fair si :

- (1) Es incondicionalmente fair y
- (2) Toda acción atómica condicional que se vuelve elegible eventualmente es ejecutada, asumiendo que su condición se vuelve *true* y permanece *true* hasta que es vista por el proceso que ejecuta la acción atómica condicional.

Ejemplo:

```
bool continuar = false;
co < await (continuar) >; sentencias //
    sentencias; continuar = true; sentencias oc
```

No es suficiente para asegurar que cualquier sentencia *await* elegible eventualmente se ejecuta: la guarda podría cambiar el valor (de *false* a *true* y nuevamente a *false*) mientras un proceso está demorado.

Fairness y políticas de scheduling

Ejemplo:

Fairness Fuerte. Una política de scheduling es fuertemente fair si:

- (1) Es incondicionalmente fair y
- (2) Toda acción atómica condicional que se vuelve elegible eventualmente es ejecutada pues su guarda se convierte en *true* con infinita frecuencia.

No es simple tener una política que sea práctica y fuertemente fair. En el ejemplo anterior, con 1 procesador, una política que alterna las acciones de los procesos sería fuertemente fair, pero es impráctica. Round-robin es práctica pero no es fuertemente fair.

Sincronización por Variables Compartidas

Locks - Barreras



Herramientas para la concurrencia

> Memoria Compartida

- Variables compartidas
- Semáforos
- Monitores

> Memoria distribuida (pasaje de mensajes)

- Mensajes asincrónicos
- Mensajes sincrónicos
- Remote Procedure Call (RPC)
- Rendezvous

Locks y barreras

Problema de la Sección Crítica: implementación de acciones atómicas en software (**locks**).

Barrera: punto de sincronización que todos los procesos deben alcanzar para que cualquier proceso pueda continuar.

En la técnica de *busy waiting* un proceso chequea repetidamente una condición hasta que sea verdadera:

- Ventaja de implementarse con instrucciones de cualquier procesador.
- Ineficiente en multiprogramación (cuando varios procesos comparten el procesador y la ejecución es intercalada).
- Aceptable si cada proceso ejecuta en su procesador.

Las soluciones a este problema pueden usarse para implementar sentencias *await* arbitrarias.

¿Qué propiedades deben satisfacer los protocolos de entrada y salida?.

El problema de la Sección Crítica Propiedades a cumplir

Exclusión mutua: A lo sumo un proceso está en su SC

Ausencia de Deadlock (Livelock): si 2 o más procesos tratan de entrar a sus SC, al menos uno tendrá éxito.

Ausencia de Demora Innecesaria: si un proceso trata de entrar a su SC y los otros están en sus SNC o terminaron, el primero no está impedido de entrar a su SC.

Eventual Entrada: un proceso que intenta entrar a su SC tiene posibilidades de hacerlo (eventualmente lo hará).

• Solución trivial (SC). Pero ¿cómo se implementan los ()?

El problema de la Sección Crítica Implementación de sentencias *await*

- Cualquier solución al problema de la SC se puede usar para implementar una acción atómica incondicional $\langle S; \rangle \Rightarrow$ SCEnter; S; SCExit
- Para una acción atómica condicional ⟨await (B) S;⟩ ⇒
 SCEnter; while (not B) {SCExit; SCEnter;} S; SCExit;
- Si S es skip, y B cumple ASV, (await (B);) puede implementarse por medio de \Rightarrow while (not B) skip;

Correcto, pero *ineficiente*: un proceso está spinning continuamente saliendo y entrando a SC hasta que otro altere una variable referenciada en *B*.

Para reducir contención de memoria ⇒
 SCEnter; while (not B) {SCExit; Delay; SCEnter;} S; SCExit;

El problema de la Sección Crítica. Solución de "grano grueso"

bool in1=false, in2=false # MUTEX: \neg (in1 \wedge in2) #

• No asegura el invariante MUTEX ⇒ solución de "grano grueso"

```
process SC1
{ while (true)
    { await (not in2) in1 = true; }
    sección crítica;
    in1 = false;
    sección no crítica;
    }
}
```

```
process SC2
{ while (true)
    { (await (not in1) in2 = true; )
        sección crítica;
        in2 = false;
        sección no crítica;
    }
}
```

¿Satisface las 4 propiedades?

El problema de la Sección Crítica. Solución de "grano grueso"

bool in1=false, in2=false # MUTEX: \neg (in1 \wedge in2) #

```
process SC1
{ while (true)
    {(await (not in2) in1 = true;)}
    sección crítica;
    in1 = false;
    sección no crítica;
    }
}

process SC2
{ while (true)
    {(await (not in1) in2 = true;)}
    sección crítica;
    in2 = false;
    sección no crítica;
    }
}
```

• ¿Si hay n procesos? \rightarrow Cambio de variables.

bool lock=false; # lock = in1 v in2 #

Solución de "grano grueso"

bool lock=false; # lock = in1 v in2 #

```
process SC1
{ while (true)
    {{await (not lock) lock= true;}}
    sección crítica;
    lock = false;
    sección no crítica;
    }
}
```

• Generalizar la solución a *n* procesos

```
process SC [i=1..n]
{ while (true)
     {(await (not lock) lock= true;)
          sección crítica;
          lock = false;
          sección no crítica;
     }
}
```

Solución de "grano fino": Spin Locks

Objetivo: hacer "atómico" el await de grano grueso.

Idea: usar instrucciones como *Test & Set* (TS), *Fetch & Add* (FA) o *Compare & Swap*, disponibles en la mayoría de los procesadores.

¿Como funciona Test & Set?

```
bool TS (bool ok);
{ < bool inicial = ok;
    ok = true;
    return inicial; >
}
```

Solución de "grano fino": Spin Locks

```
bool lock = false;
process SC [i=1..n]
{ while (true)
    {(await (not lock) lock= true;)
        sección crítica;
        lock = false;
        sección no crítica;
    }
}
```

Solución tipo "spin locks": los procesos se quedan iterando (spinning) mientras esperan que se limpie lock.

Cumple las 4 propiedades si el scheduling es fuertemente fair.

Una política débilmente fair es aceptable (rara vez todos los procesos están simultáneamente tratando de entrar a su SC).

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Spin locks \Rightarrow no controla el orden de los procesos demorados \Rightarrow es posible que alguno no entre nunca si el scheduling no es fuertemente fair (*race conditions*).

Algoritmo Tie-Breaker (2 procesos): protocolo de SC que requiere scheduling sólo débilmente fair y no usa instrucciones especiales ⇒ más complejo.

Usa una variable por cada proceso para indicar que el proceso comenzó a ejecutar su protocolo de entrada a la sección crítica, y una variable adicional para romper empates, indicando qué proceso fue el último en comenzar dicha entrada ⇒ esta última variable es compartida y de acceso protegido.

Demora (quita prioridad) al último en comenzar su entry protocol.

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Solución de "Grano Grueso" al Algoritmo Tie-Breaker

```
bool in1 = false, in2 = false;
int ultimo = 1;
process SC1 {
  while (true) {
                      ultimo = 1; in1 = true;
                      ⟨await (not in2 or ultimo==2);⟩
                      sección crítica;
                      in1 = false;
                      sección no crítica;
process SC2 {
  while (true) {
                      ultimo = 2; in2 = true;
                      ⟨await (not in1 or ultimo==1);⟩
                      sección crítica;
                      in2 = false;
                      sección no crítica;
```

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Solución de "Grano Fino" al Algoritmo Tie-Breaker

```
bool in1 = false, in2 = false;
int ultimo = 1;
process SC1 {
  while (true) {
                    ultimo = 1; in1 = true;
                    while (in2 and ultimo == 1) skip;
                    sección crítica;
                                                           No cumple Propiedad de
                    in1 = false;
                                                              EM, pueden acceder
                    sección no crítica;
                                                          ambos al mismo tiempo a
                                                                la SC ¿Por qué?
process SC2 {
  while (true) {
                    ultimo = 2; in2 = true;
                    while (in1 and ultimo == 2) skip;
                    sección crítica;
                    in2 = false;
                    sección no crítica;
```

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Solución de "Grano Fino" al Algoritmo Tie-Breaker

```
bool in1 = false, in2 = false;
int ultimo = 1;
process SC1 {
  while (true) {
                      in1 = true; ultimo = 1;
                      while (in2 and ultimo == 1) skip;
                      sección crítica;
                      in1 = false;
                      sección no crítica;
process SC2 {
  while (true) {
                      in2 = true; ultimo = 2;
                      while (in1 and ultimo == 2) skip;
                      sección crítica;
                      in2 = false;
                      sección no crítica;
```

Solución Fair: algoritmo Tie-Breaker

Generalización a *n* procesos:

- Si hay *n* procesos, el protocolo de entrada en cada uno es un *loop* que itera a través de *n-1* etapas.
- En cada etapa se usan instancias de *tie-breaker* para dos procesos para determinar cuáles avanzan a la siguiente etapa.

• Si a lo sumo a un proceso a la vez se le permite ir por las n-1 etapas \Rightarrow a lo sumo uno a

la vez puede estar en la SC.

Problema de la Sección Crítica. Solución Fair: algoritmo *Ticket*

Tie-Breaker n-proceso \Rightarrow complejo y costoso en tiempo.

Algoritmo Ticket: se reparten números y se espera a que sea el turno.

Los procesos toman un número mayor que el de cualquier otro que espera ser atendido; luego esperan hasta que todos los procesos con número más chico han sido atendidos.

```
int numero = 1, proximo = 1, turno[1:n] = ( [n] 0 ); 

{ TICKET: proximo > 0 ^ (\foralli: 1\leq i \leq n: (SC[i] est\(\delta\) en su SC) \Rightarrow (turno[i]== proximo) ^ (turno[i] > 0) \Rightarrow (\forallj: 1\leq j \leq n, j \neq i: turno[i] \neq turno[j] ))} 

process SC [i: 1..n] 

{ while (true) 

{ < turno[i] = numero; numero = numero +1; > < await turno[i] == proximo; > secci\(\delta\) cr\(\delta\) ica; 

< proximo = proximo + 1; > secci\(\delta\) no cr\(\delta\) ica; 

}
```

Solución Fair: algoritmo Ticket

```
Fetch-and-Add una instrucción con el siguiente efecto:
```

```
FA(v, i): < temp = v; v= v+ i; return(temp) >
```

Solución Fair: algoritmo Bakery

Ticket ⇒ posible overflow de *numero* y *proximo* (¿Cuándo se resetean los tickets?). Además, si no existe FA se debe simular con otra "SC".

Algoritmo Bakery: Cada proceso que trata de ingresar recorre los números de los demás y se auto asigna uno mayor. Luego espera a que su número sea el menor de los que esperan.

Los procesos se chequean entre ellos y no contra un global.

- El algoritmo *Bakery* es más complejo, pero no requiere instrucciones especiales.
- No requiere contadores globales, es una solución descentralizada.

Solución Fair: algoritmo Bakery

Esta solución de grano grueso no es implementable directamente:

- La asignación a turno[i] exige calcular el máximo de n valores.
- El await referencia una variable compartida dos veces.

Solución Fair: algoritmo Bakery

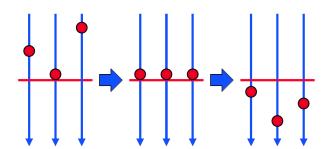
```
int turno[1:n] = ([n] \ 0);
process SC[i = 1 \text{ to } n]
   while (true)
       { turno[i] = 1; //indica que comenzó el protocolo de entrada
         turno[i] = max(turno[1:n]) + 1;
         for [j = 1 \text{ to n st } j != i] //espera su turno
               while (turno[j]!=0) and ((turno[i],i) > (turno[j],j)) \rightarrow skip;
          sección crítica
          turno[i] = 0;
          sección no crítica
```



Sincronización Barrier

Sincronización barrier: una barrera es un punto de demora a la que deben llegar todos los procesos antes de permitirles pasar y continuar su ejecución.

Dependiendo de la aplicación las barreras pueden necesitar reutilizarse más de una vez (por ejemplo en algoritmos iterativos).



Sincronización *Barrier*Contador Compartido

n procesos necesitan encontrarse en una barrera:

- Cada proceso incrementa una variable *Cantidad* al llegar.
- Cuando *Cantidad* es *n* los procesos pueden pasar.

• Se puede implementar con:

```
FA(cantidad,1);
while (cantidad <> n) skip;
```

Sincronización *Barrier*Contador Compartido

¿Cuándo se reinicia Cantidad en 0 para la siguiente iteración?

Sincronización Barrier

Flags y Coordinadores

- Si no existe $FA \rightarrow Puede distribuirse$ Cantidad usando n variables (arreglo arribo[1..n]).
- El await pasaría a ser:
 (await (arribo[1] + ... + arribo[n] == n);)
- Reintroduce contención de memoria y es ineficiente.

Puede usarse un conjunto de valores adicionales y un proceso más ⇒ Cada Worker espera por un único valor

```
int arribo[1:n] = ([n] 0), continuar[1:n] = ([n] 0);
process Worker[i=1 to n]
{ while (true)
             código para implementar la tarea i;
             arribo[i] = 1;
             \langle await (continuar[i] == 1); \rangle
             continuar[i] = 0;
process Coordinador
{ while (true)
             for [i = 1 \text{ to } n]
                  \{ \langle \text{ await (arribo[i] == 1); } \rangle \}
                     arribo[i] = 0;
             for [i = 1 \text{ to } n] continuar[i] = 1;
```

Sincronización *Barrier* Flags y Coordinadores

```
int arribo[1:n] = ([n] 0), continuar[1:n] = ([n] 0);
process Worker[i=1 to n]
{ while (true)
            código para implementar la tarea i;
            arribo[i] = 1;
            while (continuar[i] == 0) skip;
            continuar[i] = 0;
process Coordinador
{ while (true)
            for [i = 1 \text{ to } n]
                 { while (arribo[i] == 0) skip;
                  arribo[i] = 0;
            for [i = 1 \text{ to } n] continuar[i] = 1;
```

Defectos de la sincronización por busy waiting

- ➤ Protocolos "busy-waiting": complejos y sin clara separación entre variables de sincronización y las usadas para computar resultados.
- Es difícil diseñar para probar corrección. Incluso la verificación es compleja cuando se incrementa el número de procesos.
- Es una técnica ineficiente si se la utiliza en multiprogramación. Un procesador ejecutando un proceso *spinning* puede ser usado de manera más productiva por otro proceso.

Necesidad de herramientas para diseñar protocolos de sincronización.