

# Paralelní programování

přednášky

*Jan Outrata*

únor–duben 2011

# Semaforey

## Await

- synchronizace používající await běží na „**železe**“ = využívají jen (atomické) instrukce poskytované strojem
- instrukce jsou příliš nízkoúrovňové

## Semafor

- Dijkstra, 1968
- = klasické synchronizační primitivum implementované v OS
- na vyšší úrovni abstrakce než instrukce
  - dvě **atomické operace**: čekání na semaforu, signalizace semaforu
  - motivace – semafor na silnici (červená, zelená)

# Aktivní implementace semaforu (busy-wait semaphore)

- čekání pomocí **čekací smyčky**  
= nezáporné celé číslo  $V$
- inicializace na hodnotu  $k \geq 0$  – **obecný**,  $0 \leq k \leq 1$  – **binární**
- **atomické operace**:

<b>wait(S)</b>
1: await $S.V > 0$
2: $S.V \leftarrow S.V - 1$

Obrázek: Operace  $wait(S)$  na semaforu  $S$

<b>signal(S)</b>
1: $S.V \leftarrow S.V + 1$

<b>signal(S)</b>
1: if $S.V = 0$
2: $S.V \leftarrow 1$

Obrázek: Operace  $signal(S)$  na obecném a binárním semaforu  $S$

# Aktivní implementace semaforu (busy-wait semaphore)

- operace **wait(S)** původně (Dijkstra) označovaná **P(S)**, operace **signal(S)** původně označovaná **V(S)**
- při operaci wait může proces (aktivně) **čekat na semaforu**
- při operaci signal může **libovolný jeden** proces čekající na semaforu pokračovat (je splněna podmínka await)
- binární semafor je také nazývaný **mutex** – použití pro vzájemné vyloučení (mutual exclusion)
- použití **vhodné při multiprocessingu** (čekající proces na samostatném procesoru a další volné) **a při menším soupeření procesů o provedení operace wait** (např. při krátkém čekání, ušetření relativně náročného plánování procesů)

# Pasivní implementace semaforu

- čekání pomocí **změny stavu procesu** pomocí plánovače procesů v OS na **blokový (pozastavený) stav** – **kdykoliv!**:

Obr. 108

Obrázek: Změny stavů procesu

- při blokováném stavu je následující akce procesu **zakázaná**, dokud jej jiný proces neodblokuje
  - jen **1** (vybraný) **proces** je v každém čase **běžící**, ostatní připravené – viz jen 1 (vybraná) akce z následujících akcí procesů
- = dvojice  $(V, L)$ , kde  $V$  je nezáporné celé číslo a  $L$  je množina procesů
- inicializace na hodnotu  $(k, \emptyset)$
  - **atomické operace** ( $A$  je proces, který operaci vykonává): DALŠÍ SLAJD
  - při operaci wait může být proces **blokový na semaforu**
  - při operaci signal může být **libovolný jeden** proces blokový na semaforu odblokován

# Pasivní implementace semaforu

<b>wait(S)</b>	
proces A	
1:	if $S.V > 0$
2:	$S.V \leftarrow S.V - 1$
3:	else
4:	$S.L \leftarrow S.L \cup A$
5:	$A.state \rightarrow blocked$

Obrázek: Operace  $wait(S)$  na semaforu S

<b>signal(S)</b>	
proces B	
1:	if $S.L = \emptyset$
2:	$S.V \leftarrow S.V + 1$
3:	else
4:	B = libovolný prvek S.L
5:	$B.L \leftarrow B.L \setminus \{B\}$
6:	$B.state = ready$

<b>signal(S)</b>	
proces B	
1:	if $S.V = 0$
2:	if $S.L = \emptyset$
3:	$S.V \leftarrow 1$
4:	else
5:	B = libovolný prvek S.L
6:	$B.L \leftarrow B.L \setminus \{B\}$
7:	$B.state = ready$

Obrázek: Operace  $signal(S)$  na obecném a binárním semaforu S

# Problém kritické sekce

- vstupní protokol = čekání na semaforu, výstupní protokol = signalizace semaforu

## Pro 2 procesy

Kritická sekce	
binary semaphore $S \leftarrow 1$	
A	B
loop forever	loop forever
1: nekritická sekce	1: nekritická sekce
2: wait(S)	2: wait(S)
3: kritická sekce	3: kritická sekce
4: signal(S)	4: signal(S)

Obrázek: Řešení problému kritické sekce pro 2 procesy

- podobné druhému pokusu o řešení s await, ale operace na semaforu jsou atomické (testování a nastavení hodnoty)

# Problém kritické sekce

- důkaz korektnosti pomocí stavového diagramu:

<b>Kritická sekce (zkrácení)</b>	
binary semaphore $S \leftarrow 1$	
$A'$	$B'$
loop forever	loop forever
1: wait(S)	1: wait(S)
2: signal(S)	2: signal(S)

Obrázek: Řešení problému kritické sekce pro 2 procesy (zkrácení)

Obr. 6.1

Obrázek: Stavový diagram řešení



## Problém kritické sekce

- vzájemné vyloučení: není nežádoucí stav ( $A'2, B'2, S$ ), pro lib. hodnotu semaforu  $S$ , kdy oba procesy jsou v krit. sekci
- absence uváznutí: není stav, ve kterém by oba procesy čekaly/byly blokované
- absence vyhladovění s aktivními semaforů: když proces nemůže vstoupit do krit. sekce, je v ní druhý proces, který ale po ukončení krit. sekce do ní může opět vstoupit (je vybrán)! → potřeba **silně férové plánování** procesů
- absence vyhladovění s pasivními semaforů: když proces nemůže vstoupit do krit. sekce, je v ní druhý proces, který ale při ukončení krit. sekce první proces odblokuje a ten někdy vstoupí do krit. sekce, protože první je při opětovném pokusu o vstup do krit. sekce blokován

# Problém kritické sekce

## Pro lib. počet procesů

Kritická sekce	
binary semaphore $S \leftarrow 1$	
loop forever	
1:	nekritická sekce
2:	wait(S)
3:	kritická sekce
4:	signal(S)

Obrázek: Řešení problému kritické sekce pro lib. počet procesů

- vzájemné vyloučení je splněno a k uvážnutí dojit nemůže
- může dojít k vyhladovění procesu: *scénář?*
- proces(y) nemusí být vybrán(y) pro odblokování → potřeba **deterministické férové plánování** procesů, např. cyklický (round robin), z fronty procesů

# Problém kritické sekce

## Pro lib. počet procesů

Kritická sekce	
binary semaphore $S \leftarrow 1$	
loop forever	
1:	nekritická sekce
2:	wait(S)
3:	kritická sekce
4:	signal(S)

Obrázek: Řešení problému kritické sekce pro lib. počet procesů

- vzájemné vyloučení je splněno a k uvážnutí dojit nemůže
- může dojít k vyhladovění procesu: *scénář?*
- proces(y) nemusí být vybrán(y) pro odblokování → potřeba **deterministické férové plánování** procesů, např. cyklický (round robin), z fronty procesů

# Problém kritické sekce

- **silný (silně férový) semafor**:  $L$  je **fronta procesů** a proces pro odblokování v operaci signal není vybrán libovolně, ale např. v pořadí (!) blokování, jinak **slabý (slabě férový) semafor**

Otázka: *Kolik max. procesů může být v krit. sekci při inicializaci hodnoty semaforu na  $k$ ?*

# Problém producenta a konzumenta

- čekání konzumenta na produkci dat = čekání na semaforu, produkce dat = signalizace semaforu

<b>Producent-konzument</b>	
dataType buffer[] $\leftarrow$ nil semaphore notEmpty $\leftarrow$ 0	
<i>producent</i>	<i>konzument</i>
dataType item int i $\leftarrow$ 0 loop forever 1: item = produce() 2: buffer[i] $\leftarrow$ item 3: i $\leftarrow$ i + 1 4: signal(notEmpty)	dataType item int i $\leftarrow$ 0 loop forever 1: wait(notEmpty) 2: item = buffer[i] 3: i $\leftarrow$ i + 1 4: consume(item)

Obrázek: Řešení problému producenta a konzumenta s neomezeným bufferem

# Problém producenta a konzumenta

- čekání producenta na konzumaci dat (při omezeném bufferu) = čekání na (jiném) semaforu, konzumace data = signalizace (jiného) semaforu

<b>Producent-konzument</b>	
dataType buffer[N] $\leftarrow$ nil	
semaphore notEmpty $\leftarrow$ 0	
semaphore notFull $\leftarrow$ N	
<i>producent</i>	<i>konzument</i>
dataType item	dataType item
int i $\leftarrow$ 0	int i $\leftarrow$ 0
loop forever	loop forever
1: item = produce()	1: wait(notEmpty)
2: wait(notFull)	2: item = buffer[i]
3: buffer[i] $\leftarrow$ item	3: i $\leftarrow$ i + 1 mod N
4: i $\leftarrow$ i + 1 mod N	4: signal(notFull)
5: signal(notEmpty)	5: consume(item)

Obrázek: Řešení problému producenta a konzumenta s omezeným bufferem

# Problém producenta a konzumenta

- **rozdělené semaforey (split semaphores)** = synch. mechanismus, kdy **součet hodnot**  $V$  dvou a více semaforů je neustále roven nejméně **pevné hodnotě**  $N$
- operace wait a signal na semaforu jsou v **různých procesech**
- použití pro řešení problémů **pořadí vykonávání procesů**
- např. semaforey notEmpty a notFull a  $N$  rovno velikosti bufferu
- pro  $N = 1 \dots$  **rozdělené binární semaforey**

# Problém bariéry

- čekání na bariéře = čekání na semaforu, signalizace příchodu k bariéře = signalizace semaforu

## Pro 2 procesy

Bariéra	
binary semaphore $BA \leftarrow 0$	
binary semaphore $BB \leftarrow 0$	
A	B
loop forever	loop forever
1: akce	1: akce
2: signal(SA)	2: signal(SB)
3: wait(SB)	3: wait(SA)

Obrázek: Řešení problému bariéry pro 2 procesy

- semaforey SA, SB ... rozdělené binární semaforey



# Semaforey

- jednodušší na použití než (atomické) instrukce poskytované strojem
- umožňují **pasivní čekání** (změnou stavu procesu na blokový)
- **středněúrovňové** synch. primitivum nejčastěji používané v OS a prog. jazycích pro implementaci **zapouzdřených** synch. primitiv na ještě vyšší úrovni