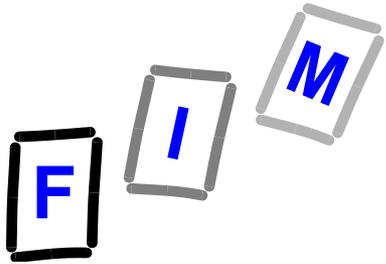


# Betriebssysteme

## **G: Parallele Prozesse**

**( Teil C: SpinLock, Semaphore, Monitore)**



# Hardwareunterstützung Uniprozessor-System

- **Verbiere Interrupts während des Aufenthalts in einer CR**

`disable interrupt`

`CR(bzw: Zugriff auf shared variable)`

`enable interrupt`

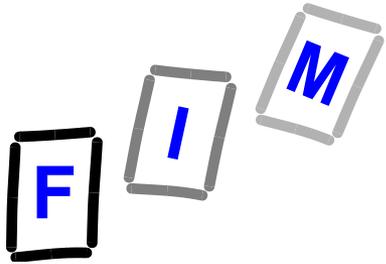
- **Diese Lösung ist in einer Umgebung mit mehreren Prozessoren nicht zweckmäßig**

➔ **Man müsste die Interrupt - Register *aller* Prozessoren gleichzeitig sperren**

➔ **und sicherstellen, dass andere Prozesse nicht in die CR gelangen, sie also u.U. sogar anhalten**

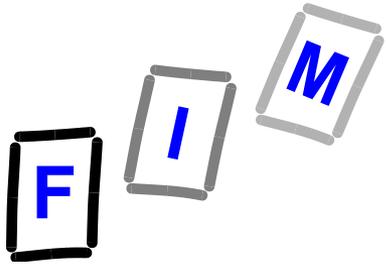
» **Scheduler deaktivieren!**

- **Und bei einer Endlosschleife in der CR?**



# Hardwareunterstützung Multiprozessor-System

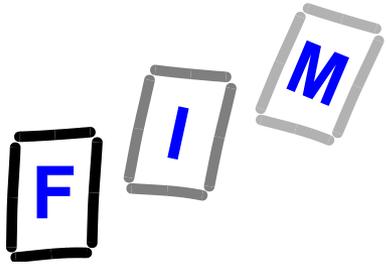
- **Moderne Architekturen stellen eine spezielle „TestAndSet“-Anweisung zur Verfügung.**
  - ➔ **Die ist ein unteilbarer (engl.: atomic) Befehl auf Hardwareebene**
  - ➔ **Ein Registerinhalt kann innerhalb eines Instruktionszyklus ohne jegliche Unterbrechung getestet und gesetzt werden**
  - ➔ **Werden zwei „TestAndSet“-Anweisungen gleichzeitig von zwei CPUs aktiviert, so laufen sie sequentiell in einer beliebigen / zufälligen Reihenfolge ab**
    - » **Aber niemals gleichzeitig/verzahnt!**
    - » **Wird durch spezielle Hardware-Kommunikation garantiert**



# TestAndSet (Pseudo-Code)

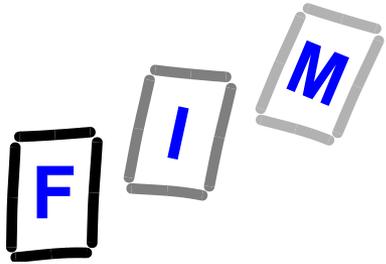
- **Unteilbarkeit wird hier vorausgesetzt!**

```
boolean TestAndSet (boolean flag)
{ /* versuche, flag von true auf false zu setzen */
  /* return: ob Wechsel von true auf false stattfand */
  if (flag) {
    flag = false;
    return true;
  } else {
    return false;
  }
}
```



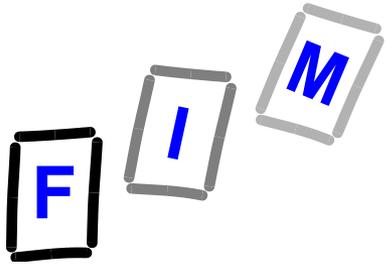
# TestAndSet C-Variante

```
int TestAndSet (int *flag) {  
    // mit *call by reference  
    // 0 = false, 1 = true  
    // retval=1, wenn Wechsel von 1 auf 0 stattfand  
    int retval = *flag;  
    *flag = 0;  
    return retval;  
}  
//Unteilbarkeit angenommen
```



# Lösung für kurze CR mit busy waiting

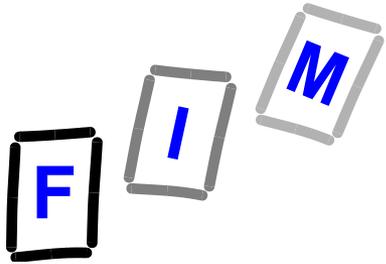
```
boolean free;  
free = true;  
...  
do {  
    while (!TestAndSet(free)) ; /*busy waiting */  
    { Critical Region }  
    free = true; ← Achtung Zusatzannahme:  
                  Diese Zuweisung ist atomar!  
    { Code außerhalb der CR }  
} while (1);
```



# Lösung in JAVA mit Klasse `util.concurrent.atomic.AtomicBoolean`

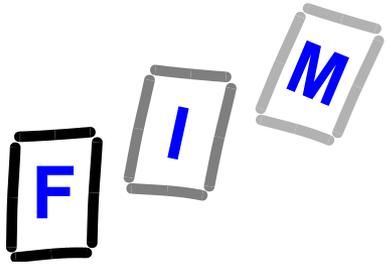
```
import java.util.concurrent.atomic.AtomicBoolean;

class AtomicBoolean free = new AtomicBoolean(true);
.....
do {
while (!free.getAndSet(false));
    { Critical Region CR }
    free.set(true);
    { Outside of CR }
} while (true);
```



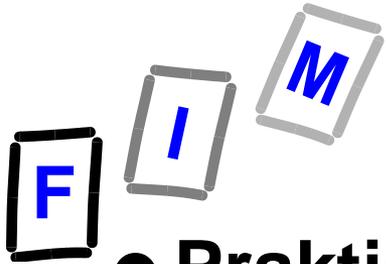
# Sperrvariablen (engl.: spin lock)

- **Sperrvariablen** können als eine besondere Art von „schwachen“ Semaphoren angesehen werden
  - ➔ Semaphore werden später besprochen
- Eine Sperrvariable stellt folgende Funktionen für die Variable **S** zur Verfügung:
  - ➔ Eine unteilbare Operation zum Dekrementieren: „lock“
  - ➔ Eine unteilbare Operation zum Inkrementieren: „unlock“
  - ➔ Beim Warten wird „busy waiting“ verwendet: mit `lock(S)` wartet Prozess bei  $S \leq 0$



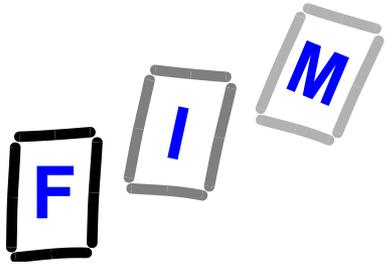
# Spin lock

- Der Name leitet sich aus Folgendem ab:  
**Während** (vor einer CR) **gesperrt** wird, führt die CPU **weiterhin ihre Zyklen** aus („spins“) und das verweist auf **beschäftigtes Warten** (busy waiting)
- Beachte auch:  
Beim spin lock ist **nicht gewährleistet**, dass ein vor einer CR wartender Prozess auch **fair bedient** wird, also nach endlichem Warten die CR betreten darf!



# Spin lock

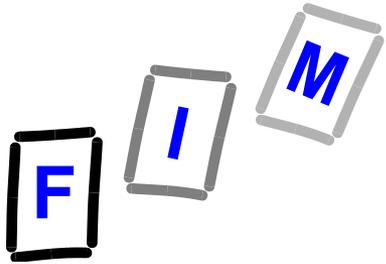
- **Praktische Verwendung:**
- **Intern in Betriebssystemen, wenn**
  - ➔ **man davon ausgehen kann, dass die Critical Region ohnehin sehr bald frei wird**
    - » **Nur sehr kurzer Code wird damit abgesichert**
    - » **Prozesswechsel hin & zurück wäre länger als Wartezeit**
  - ➔ **sich nur wenige Prozesse darum streiten bzw. der Blockierungsfall nur selten eintritt**
  - ➔ **es mehrere CPUs gibt**
    - » **Einzelne CPU: P1 in CR → Taskwechsel → P2 wartet im Spinlock, obwohl der ohne neuen Taskwechsel (zurück zu P1) sicher nie frei werden wird!**
    - » **„Adaptiver Mutex“: Spinlock für Warten auf von derzeit laufendem Thread benutzter Ressource, ansonsten Taskswitch (Ressource in Besitz von schlafendem/wartendem Thread)**



# Sperrvariablen und CR

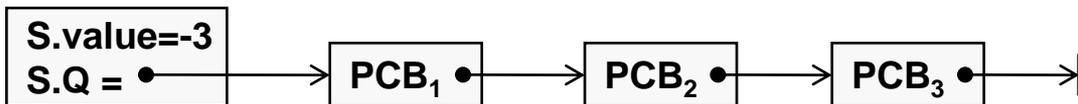
- Sei “flag” die Sperrvariable
  - ➔ flag ist „shared“; wird mit 1 (true) initialisiert
  - ➔

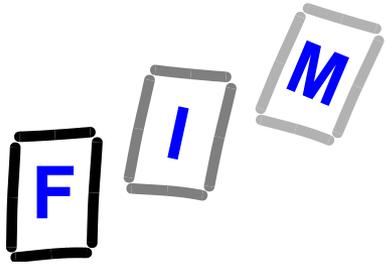
```
lock(flag);  
    CR    // kritische Region  
unlock(flag);  
// weiteres Codestück
```
- Nachteil: „busy waiting“
- Nur bei „kurzen“ CR zweckmäßig
  - ➔ Bzw. wenn zu vermuten ist, dass nur sehr kurz gewartet werden muss  
(2\*Kontextswitch würde länger dauern)



# Semaphore

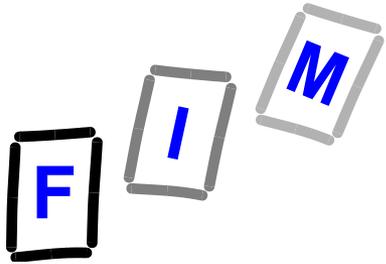
- Erweiterung um eine Warteschlange Q
  - ➔ Sobald ein Prozess P warten muss, wird er in Q eingereiht
  - ➔ Damit wechselt der Zustand von P von „running“ zu „waiting“
  - ➔ Wenn ein  $P_j$  aus Q genommen wird, ändert sich sein Zustand von „waiting“ zu „ready“ (oder gleich zu rechnend, hängt vom Scheduling Konzept ab)





# Semaphore

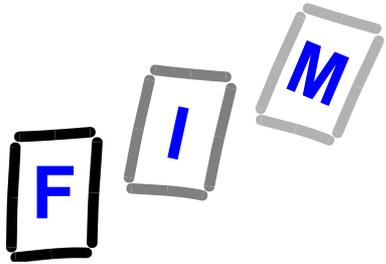
- Eine **Semaphore S** ist ein systemnahes Hilfsmittel zur Synchronisation:
- S ist eine Integer-Variable, auf die neben der Initialisierung  $S.Init(n)$  ausschließlich durch zwei **atomare** Operationen zugegriffen wird:
  - ➔ **Wait** („p-operation, p = probieren“)
  - ➔ **Signal** („v-operation, v = verhogen“)
- Zu S ist eine **Warteschlange Q** zugeordnet.



# Semaphore-Operationen: Verbale Beschreibung

## S.Init(n)

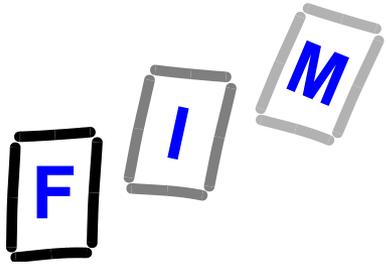
- Semaphore **S** wird mit dem Wert **n** initialisiert.
- Falls **S** für die Implementierung eines kritischen Bereichs (CR) verwendet wird:  
 $\text{init}(S,1) \rightarrow S=1$
- Spezialfall: *Binäre Semaphore*:  
**S.Init(true)** bzw. **S.Init(false)**



# Semaphore-Operationen: WAIT

## S.Wait()

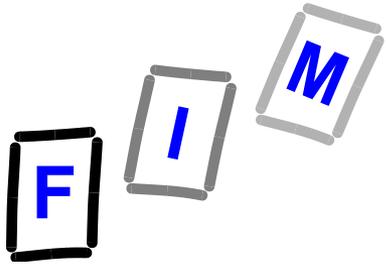
- Prozess P prüft ob  $S > 0$ .
- Ist dies der Fall, wird (unteilbar, atomar!)  $S=S-1$  ausgeführt und P läuft ungehindert weiter.
- Andernfalls: P „legt sich schlafen“
  - ➔ **P.Status := wartend**
  - ➔ **P wird in die zu S gehörende Warteschlange Q eingetragen**
- Beachte: war bei P: S.Wait() der Wert  $S=1$ , so gilt nachher:  $S=0$
- Vergleiche Implementierungsvariante später



# Semaphore-Operationen: SIGNAL

## S.Signal() (Teil 1 von 2)

- Der Prozess  $P$  prüft damit, ob ein oder mehrere Prozesse in der zu  $S$  gehörenden Warteschlange  $Q$  „schlafen“.
- Wenn dies der Fall ist:  
Ein Prozess  $P_Q$  wird aus  $Q$  ausgewählt und in den Zustand „bereit“ versetzt
  - ➔ „Aufwecken“ von  $P_Q$ ,  $P_Q$ -Status := ready
  - ➔ Die Auswahl aus  $Q$  muss fair sein, um das Problem Verhungern (Starvation) zu vermeiden



# Semaphore-Operationen: SIGNAL

## **S.Signal()** (Teil 2 von 2)

- $P_Q.state := ready$

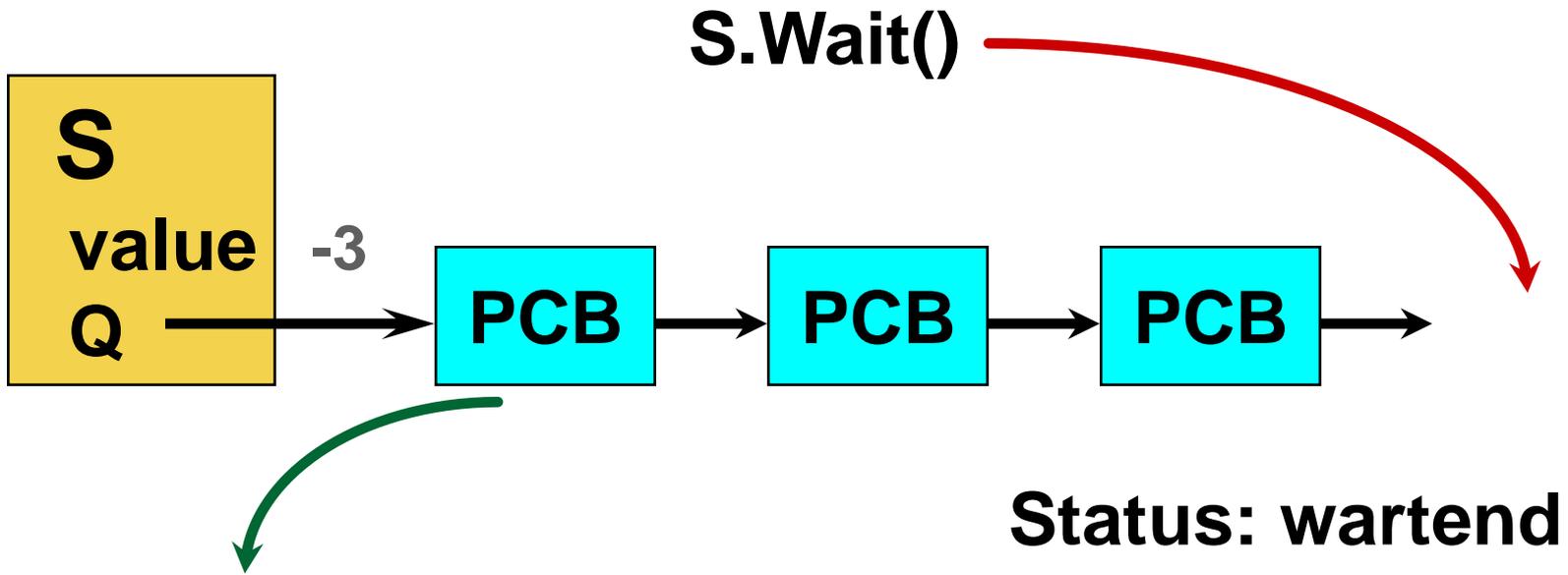
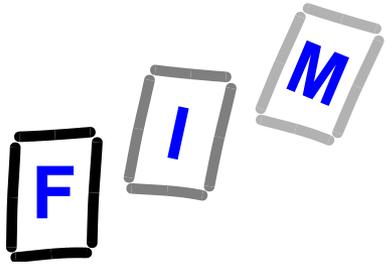
ist implementierungsabhängig:

➔ Entweder P läuft weiter oder

➔ der Scheduling Algorithmus entscheidet, ob entweder P oder  $P_Q$  laufen soll.

- Wenn Q leer war, wird S (unteilbar, atomar!) um 1 erhöht:  $S = S+1$

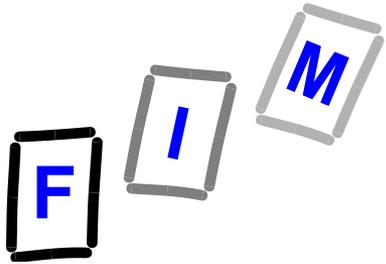
# Semaphore schematisch



**S.Signal()**

**Status bereit**

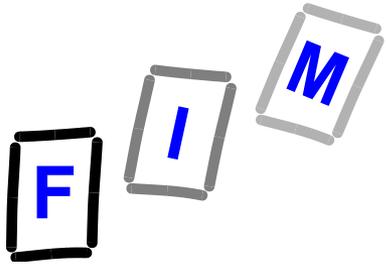
**Achtung: Hier Variante mit negativem Wert bei wartenden Prozessen!**



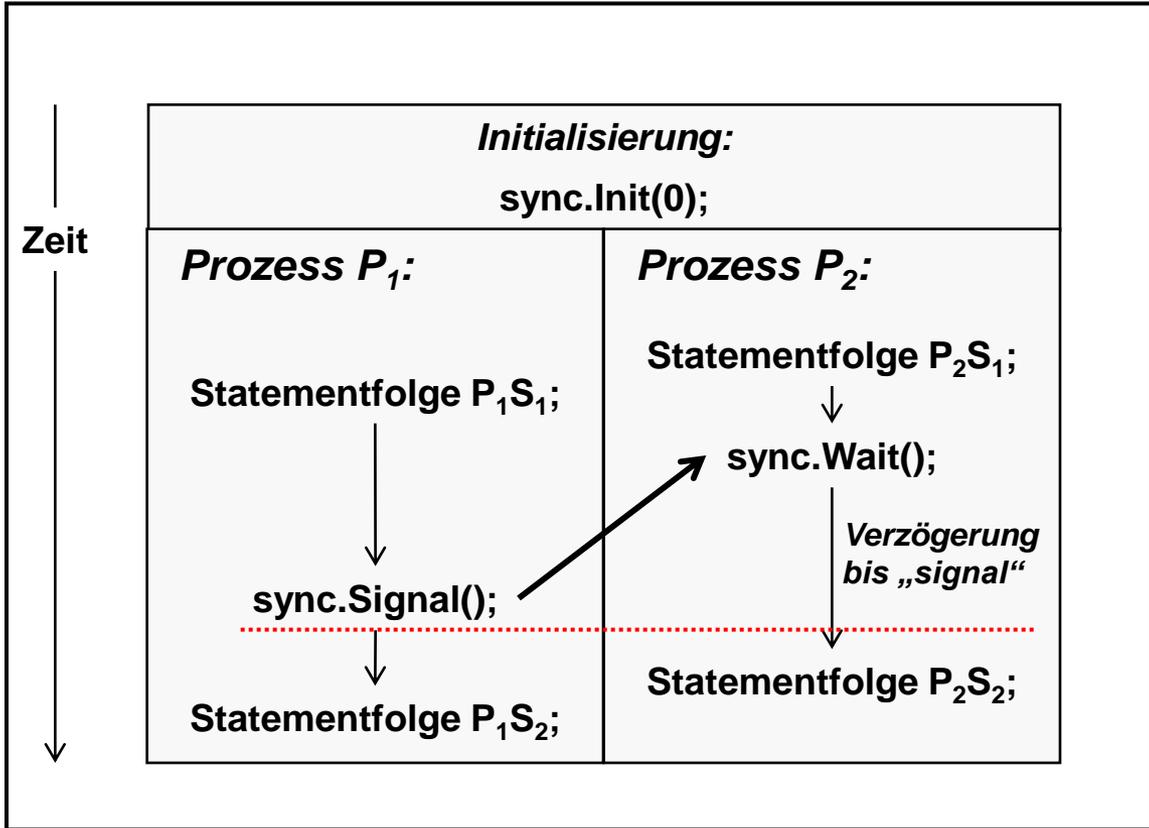
# Semaphore-Operationen

## Beispiel

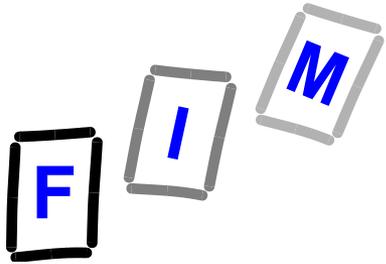
- Annahme:  $S=3$
- Dann können mit  $P1: S.Wait()$ ;  $P2: S.Wait()$  und  $P3: S.Wait()$  drei Prozesse ohne anzuhalten an  $S$  „vorbei“.
- Erst der nächste Prozess  $P_4$  wird beim Aufruf von  $P4: S.Wait()$  in die Schlange  $Q$  eingefügt.
- Er muss dort solange warten, bis ein anderer Prozess  $P_i$  ein  $S.Signal()$  auslöst.



# Synchronisation



- Statementfolge  $P_2S_2$  wird nach dem `wait(sync)` ausgeführt.
- Dieses muss auf `signal(sync)` warten, welches auf  $P_1S_1$  folgt.
- Die prozessübergreifene zeitliche Reihenfolge „ $P_1S_1$  und erst dann  $P_2S_2$ “ ist damit sichergestellt.



# Semaphoren: Zusammenfassung auf Basis Pseudo-Code

## Zähler S

Zählt gesendete und erhaltene Signale

## Atomare (unteilbare) Operationen

### S.Signal()

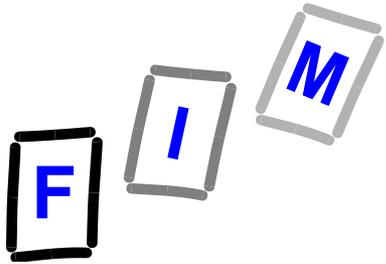
**S := S-1, unteilbare Operation**  
und prüft, ob ein Prozess aus der zu S assoziierten Warteschlange zu entnehmen und „ready“ zu setzen ist

### S.Wait()

Überprüft zuerst ob  $S > 0$   
**IF  $S > 0$  THEN  $S := S-1$ , unteilbare Operation**  
**IF  $S \leq 0$  THEN Prozess in Wartezustand versetzen**

## Probleme:

- ➔ Aufwecken (wake-up)
- ➔ Beschäftigtes Warten (busy waiting)

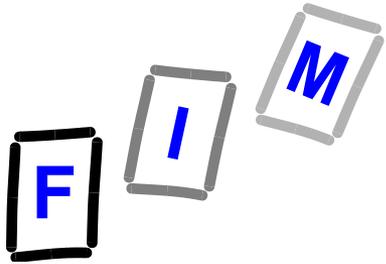


# Init(); Wait(); Signal()

- Alle Operationen auf Semaphore sind unteilbar (atomar)

{ LOCK;  
auszuführende Operationen  
um das Semaphore-Konzept umzusetzen;  
UNLOCK;

**Betrachte die Operationen auf eine Semaphore damit als sehr kurzen CR !**  
**Man kann zB *spinlocks* zur Implementierung verwenden.**

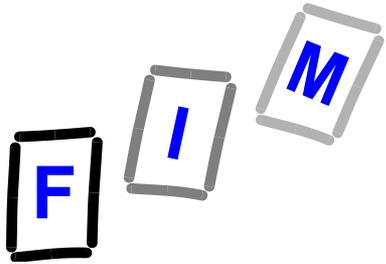


# Init(); Wait(); Signal()

- Alle Operationen auf Semaphore sind unteilbar (atomar)

```
{ LOCK;           // Einsatz Sperrvariable  
  auszuführende Operationen;  
  UNLOCK;        // Einsatz Sperrvariable
```

```
typedef struct {  
    int value;  
    struct process *Q;  
} semaphore
```



# Init(); Wait(); Signal()

***semaphore S;***

**S.Init(n) ::**

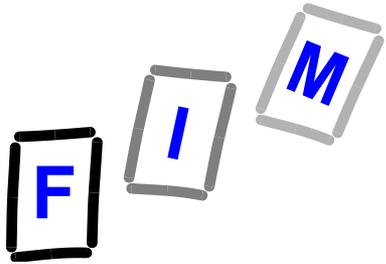
**LOCK; S.value:=n; UNLOCK;**

**S.Wait() ::**

**LOCK; \_WAIT(S); UNLOCK;**

**S.Signal() ::**

**LOCK; \_SIGNAL(S); UNLOCK;**



# Wait(): Schematisch, Pseudocode

**LOCK;**

**S.value := S.value - 1 ; (\*DEC(S.value)\*)**

**IF S.value < 0**

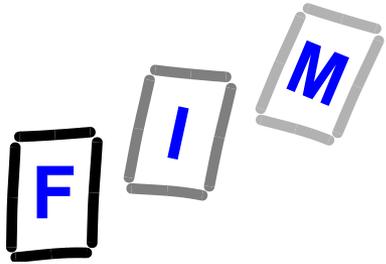
**THEN**

**Enqueue (S.Q, P.PCB) ;**

**block P (\* P muss warten \*)**

**END ; (\*if\*)**

**UNLOCK;**



# Wait()

## Schematisch, C-Stil

**LOCK;**

```
void Wait(semaphore S) {
```

```
    S.value--;
```

```
    if (S.value < 0) {
```

*//Prozess in die Warteschlange S.Q aufnehmen:*

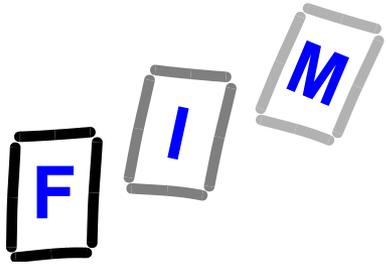
```
        enqueue (S.Q, P->PCB) ;
```

```
        block (P) ;
```

```
    }
```

```
}
```

**UNLOCK;**



# Signal()

## Schematisch, Pseudocode

**LOCK;**

**S.value := S.value + 1 ; (\*INC(S.value)\*)**

**IF S.value <= 0**

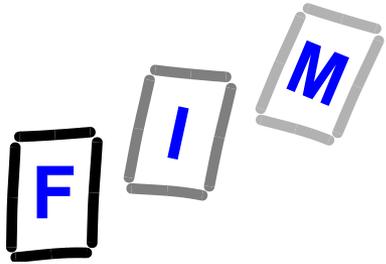
**THEN**

**Dequeue (S.Q, aPCB) ; (\*fair!\*)**

**wakeup (aPCB) (\* nun ready \*)**

**END ; (\*if\*)**

**UNLOCK;**

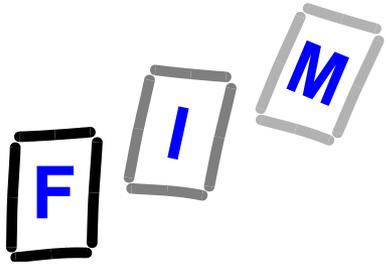


# Signal() Schematisch, C-Stil

**LOCK;**

```
void Signal(semaphore S) {  
    S.value++;  
    if (S.value <= 0) {  
        //einen Prozess PQ aus S.Q entfernen  
        dequeue (S.Q, aPCB);  
        wakeup (aPCB) ;  
    }  
}
```

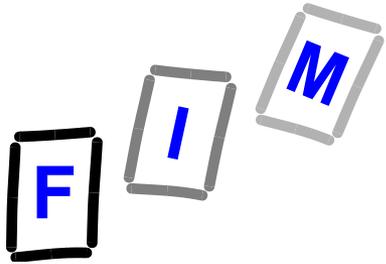
**UNLOCK;**



# S.value

## Schematisch, Pseudocode

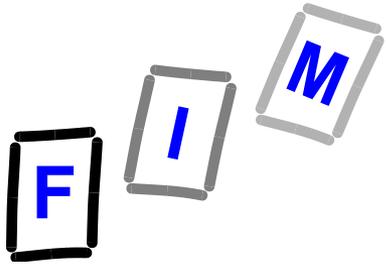
- **Anmerkung:**
  - ➔ **In den Implementierungen wird S.value negativ, falls Prozesse auf ein SIGNAL warten.**
  - ➔ **S.value zählt damit die Anzahl der vor S wartenden Prozesse.**
- **Die Codesequenzen für Init, Wait und Signal können auch jeweils als (kurzer) kritischer Bereich angesehen werden.**
- **Dequeue muss „fair“ sein, um „Verhungern“ (engl.: Starvation) zu verhindern.**
  - ➔ **Trivial: First Come – First Served**



# CR

## „from inside out“

- Was muss getan werden, um gegenseitigen Ausschluss zu erreichen, wenn nur Semaphore zur Verfügung stehen?
- Wie können Semaphore als „elementare“ Signale zwischen kooperierenden parallelen Threads verwendet werden?
- Wie gestaltet sich der Einsatz von Semaphoren als „Zähler“ mit unteilbaren Operationen *inc* (SIGNAL) und *dec* (WAIT)?
- Die folgenden Codeausschnitte sind teilweise Pseudocode.



# Kritischer Bereich (CR) implementiert mittels Semaphoren

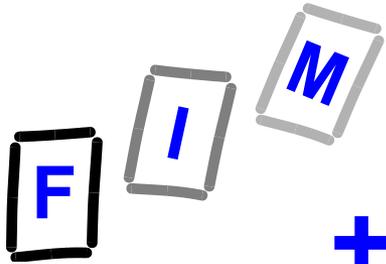
```
VAR mutex: semaphore;
```

```
Init(mutex, 1);
```

```
Wait(mutex);
```

**CR KRITISCHER BEREICH**

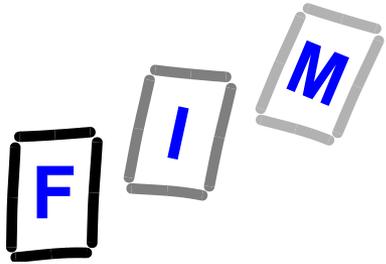
```
Signal(mutex);
```



# Nachrichtenpuffer + wechselseitiger Ausschluss

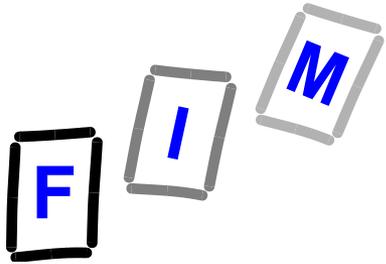
Einsatz von 3 Semaphoren:

- mutex***: Stellt den gegenseitigen Ausschluss beim Zugriff auf den Puffer sicher.
- empty***: INIT(empty, Puffergröße);  
Gibt die Anzahl freier Puffereinträge an.
- full***: INIT(full, 0);  
Gibt die Anzahl belegter Pufferplätze an.



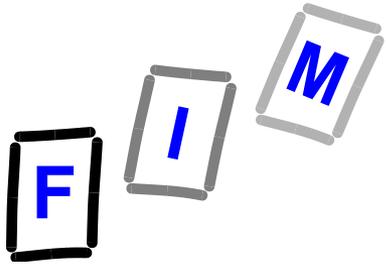
# Nachrichtenpuffer Produzent

```
do {  
    erzeuge einen Eintrag vom Typ item  
    . . . . .  
    empty.Wait();  
    mutex.Wait();  
    (*CR*)  
    trage Eintrag in den Puffer ein  
    mutex.Signal();  
    full.Signal();  
}while(true); (*Endlosschleife*)
```



# Nachrichtenpuffer Konsument

```
do {  
    . . . . .  
    full.Wait();  
    mutex.Wait();  
    (*CR*)  
    Eintrag aus dem Puffer entnehmen  
    mutex.Signal();  
    empty.Signal();  
}while(true); (*Endlosschleife*)
```

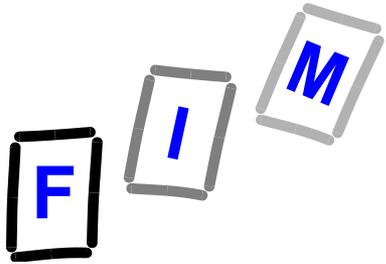


# Nachrichtenpuffer

## Erläuterung zur Lösung

```
mutex.Wait ();  
(*CR*)  
Eintrag aus/in dem Puffer  
entnehmen / eintragen  
mutex.Signal ();
```

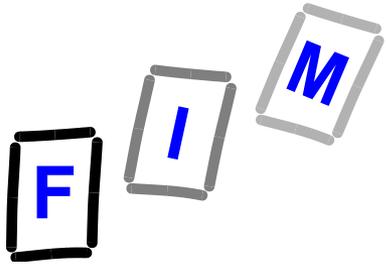
- **Wechselseitiger Ausschluss**  
(mutual exclusion) beim Zugriff auf den Puffer ist gewährleistet.



# Zweck von WAIT(full)

```
do {  
    full.Wait();  
    . . . . .  
} while (true); (*Endlosschleife*)
```

- Mit **full.Wait()** überprüft der Konsument, ob ein Element im Puffer **b** verfügbar ist.
- Ist kein Element vorhanden, so „legt er sich schlafen“.

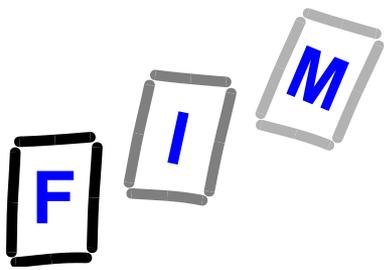


# Zweck von SIGNAL(empty)

```
do {  
    . . . . .  
    empty.Signal();  
}while(true); (*Endlosschleife*)
```

Mit empty.Signal() wird

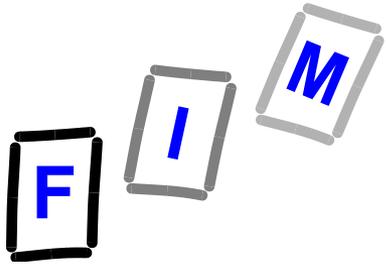
- empty als Zähler für die Anzahl der freien Plätze verwendet (als INC(empty))
- bei Bedarf ein / der schlafende(r) Produzent P aktiviert.



# Die Lösung ist symmetrisch

## full.Signal()

- Der Produzent P zählt, nachdem er einen neuen Eintrag in den Puffer gestellt hat, mit *full* die Anzahl der belegten Einträge hinauf: *INC(full)*.
- Falls vorher *full = 0* war, wird der schlafende Konsument geweckt.

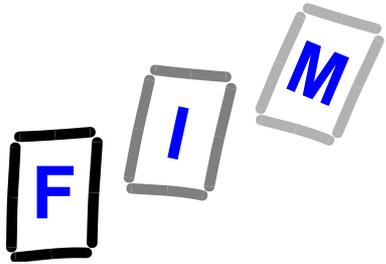


# Weitere Synchronisierungskonzepte

## ● MONITORE

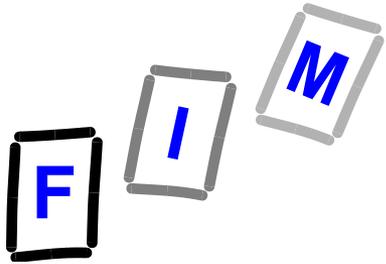
- ➔ Ähnlich wie abstrakte Datentypen („Datenkapselung“)
- ➔ Übliche Zugriffsmethoden, unterstützen aber zusätzlich wechselseitigen Ausschluss

```
TYPE monitor_name = MONITOR
variable declarations
  PROCEDURE entry P1(..);
  BEGIN . . . . .
  END P1;
  PROCEDURE entry P2(..);
  BEGIN . . . . .
  END P2;
BEGIN
  Initialisierungsteil
END (*monitor_name*);
```



# JAVA und Monitore (1)

- Verwendet ***synchronized*** Schlüsselwort
- Jede Methode einer Klasse muss als ***synchronisiert*** definiert werden.
  - ➔ Jedes erzeugte Objekt ist implizit mit einem Monitor verbunden.
  - ➔ Eine ***synchronized*** Methode sperrt das Objekt, bevor sie auf das Objekt ausgeführt werden kann.
  - ➔ Jeder andere Thread, der versucht, ein bereits gesperrtes Objekt zu sperren, wird in eine zugehörige Warteschlange aufgenommen.



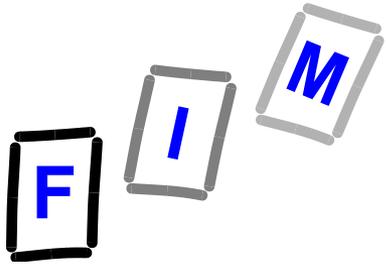
# Beispiel für JAVA and Monitore (2)

```
public class BankAccount {
    private double dBalance;
    public synchronized void
        Withdrawal (double dAmount) {
        dBalance = dBalance - dAmount;
    } /*Withdrawal*/

    public synchronized void
        Deposit(double dAmount) {
        dBalance = dBalance + dAmount;
    } /*Deposit*/

} /*BankAccount*/
```

← Überlegen Sie: Warum nötig?

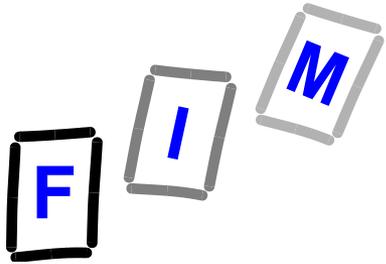


# Wichtig bei JAVA und Monitore (3)

- Das ***synchronized*** Schlüsselwort gibt an, dass die gesamte Methode ein kritischer Bereich (CR) ist.
- Das angegebene **Objekt** wird gesperrt.
- Falls „**static**“ hinzugefügt wird:  
Das Sperren bezieht sich auf die Klasse  
(class method ↔ instance method)

```
public static synchronized void  
Withdrawal(double dAmount)
```

sperrt die gesamte Objekt-Klasse.



# JAVA und Monitore (4)

- Jede Ablaufreihenfolge von „synchronized“ Methoden ist erlaubt.
- Das Produzent-Konsument-Problem (engl.: producer-consumer problem) ist komplizierter !!!!!!!!
  - ➔ **Produzent darf nicht in den vollen Puffer schreiben.**
  - ➔ **Konsument darf nicht aus dem leeren Puffer lesen.**
  - ➔ **In beiden Fällen:  
Sperre muss aufgehoben werden → **notify**  
Warten bis Sperre offen: → **wait()**  
**+ catch(InterruptedException e) {}****