

SEMAFORI

1

SEMAFORI

- Variabile intera non negativa con valore iniziale ≥ 0
- Al semaforo è associata una lista di attesa Q_s nella quale sono posti i descrittori dei processi che attendono l'autorizzazione a procedere

Sul semaforo sono ammesse solo due operazioni (primitive)

WAIT

(P(s))

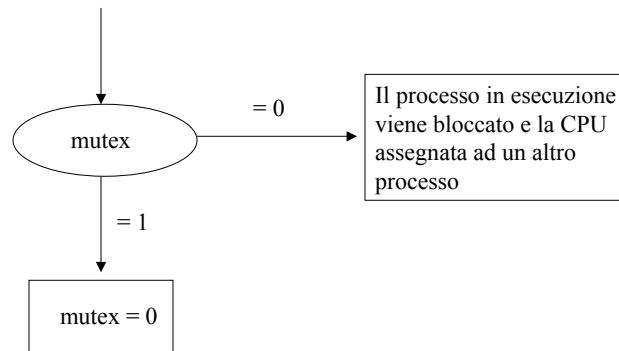
SIGNAL

(V(s))

2

PRINCIPIO DI MUTUA ESCLUSIONE

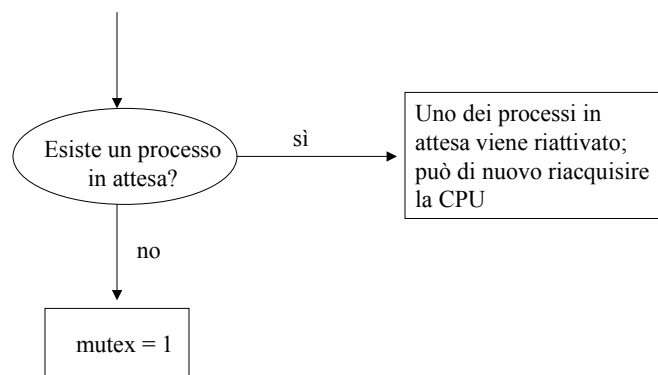
wait



3

PRINCIPIO DI MUTUA ESCLUSIONE

signal



4

wait(s):

if ($s = 0$) **then**

<il processo viene sospeso ed il suo descrittore inserito in Q_s >

else

$s := s + 1$;

signal(s):

if (<esiste un processo in coda>) **then**

<il suo descrittore viene rimosso da Q_s ed il suo stato modificato in *pronto*>

else

$s := s + 1$;

- L'esecuzione della **signal** non comporta concettualmente nessuna modifica nello stato del processo che l'ha eseguita.
- Scelta del processo tramite FIFO

5

- **WAIT** e **SIGNAL** devono essere azioni indivisibili (azioni atomiche)
- Analisi e modifica del valore del semaforo ed eventuale sospensione o riattivazione di un processo devono avvenire in modo indivisibile
- Durante un'operazione sul semaforo (**WAIT** e **SIGNAL**), nessun altro processo può accedere al semaforo fino a che l'operazione è completata o bloccata
- **WAIT** e **SIGNAL**: sezioni critiche

6

SOLUZIONE AL PROBLEMA DELLA MUTUA ESCLUSIONE

P1	P2	P3
.	.	.
.	wait (mutex);	.
wait (mutex);	<S2>;	.
<S1>;	signal (mutex);	wait (mutex)
signal (mutex);	.	<S3>;
.	.	signal (mutex)
.	.	.

- S1, S2, S3 sezioni critiche relative alla stessa risorsa
- mutex semaforo (binario) di mutua esclusione

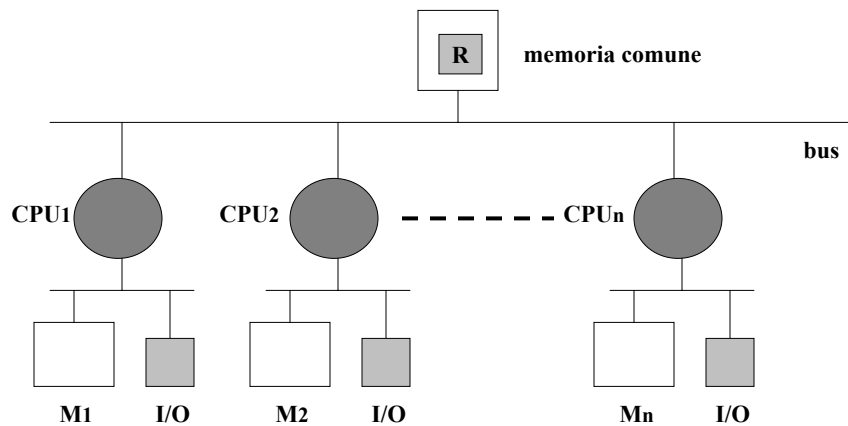
mutex0 = 1

Qualunque sia la sequenza di esecuzione dei processi la soluzione è sempre corretta

7

MUTUA ESCLUSIONE: ALCUNI PROBLEMI

1. E' sempre necessario usare **wait** e **signal** per assicurare la mutua esclusione (**overhead**)?
2. Come si ottiene la **non interrompibilità** nel caso di sistemi multiprocessori?



8

SOLUZIONE AL PRIMO PROBLEMA

Ipotesi: SEZIONI CRITICHE SUFFICIENTEMENTE BREVI

a) Sistema monoprocesso

P1	P2
.	.
<disabilita interruzioni>;	<disabilita interruzioni>;
<S1>;	<S2>;
<riabilita interruzioni>;	<riabilita interruzioni>;
.	.
.	.
.	.

9

b) Sistema multiprocessore

LOCK(x) { do while (x != 1) x = 0; } UNLOCK(x) { x = 1; }	P1 . . lock(x); <S1>; unlock(x); .	P2 . . lock(x); <S2>; unlock(x); .
---	---	---

x = 1 risorsa libera
 x = 0 risorsa occupata

10

- Problema dell'attesa attiva (**busy waiting**)
- Nell'ipotesi che l'hardware garantisca la mutua esclusione solo a livello di lettura o scrittura di una cella di memoria **solo unlock è indivisibile**
- Istruzione di **TEST AND SET LOCK (TSL)**
 - Copia il valore di **x** in un registro ed inserisce in **x** il valore **0**, in modo **indivisibile**
 - La CPU che esegue TSL tiene occupato il bus di memoria per impedire ad altre CPU di accedere alla memoria

11

lock:

```

    tsl register, x    {copia x nel registro e pone x=0}
    cmp register, 1    {x vale 1?}
    jne lock          {se x=0 riinizia il ciclo}
    ret                {ritorna al chiamante; accesso alla sezione critica}

```

unlock:

```

    mov x,1           {inserisce il valore 1 in x}
    ret                {ritorna al chiamante}

```

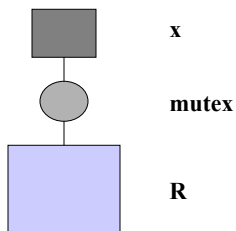
12

SOLUZIONE AL SECONDO PROBLEMA

Nel caso generale in cui **wait** e **signal** siano eseguite su processori diversi si ha:

```
wait(mutex) {  
    lock(x);  
    /*codice della wait*/  
    unlock(x)  
}
```

```
signal(mutex) {  
    lock(x);  
    /*codice della signal*/  
    unlock(x)  
}
```



13

COOPERAZIONE TRA PROCESSI CONCORRENTI

- Scambio di messaggi generati da un processo e consumati da un altro
- Scambio di un segnale temporale che indica il verificarsi di un dato evento

La *cooperazione tra processi* prevede che l'esecuzione di alcuni di essi risulti *condizionata* dall'informazione prodotta da altri

(vincoli sull'ordinamento nel tempo delle operazioni dei processi)

14

Esempio:

n processi P1, P2, Pn attivati ad intervalli prefissati di tempo da P0

- l'esecuzione di Pi non può iniziare prima che sia giunto il segnale da P0
- ad ogni segnale inviato da P0 deve corrispondere una attivazione di Pi

Processo Pi:

```
begin
.
.
repeat
wait (si);
.
forever
end
```

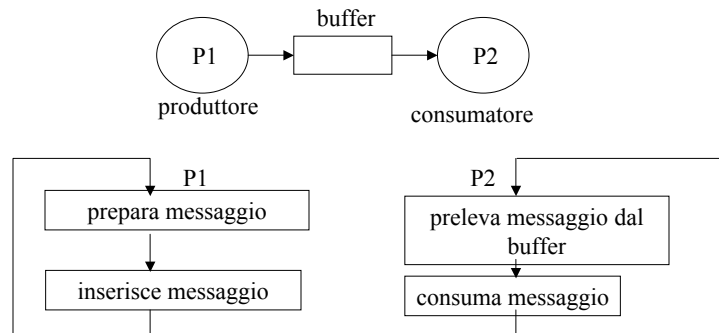
valore iniziale si0
= 0

Processo P0:

```
begin
.
.
repeat
.
signal (si);
.
forever
end
```

15

COMUNICAZIONE



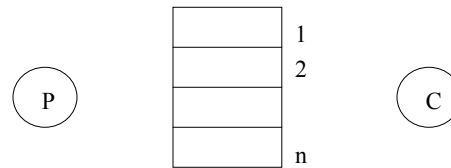
Sequenza corretta: Inserimento-prelievo-inserimento-prelievo....

Sequenze errate:

- Inserimento-inserimento-prelievo....
- Prelievo-prelievo-inserimento

16

Esempio: Produttore Consumatore



- Il produttore non può inserire un messaggio nel buffer se questo è pieno
- Il consumatore non può prelevare un messaggio dal buffer se questo è pieno

Se

d = numero dei messaggi depositati

e = numero dei messaggi estratti

N = numero dei messaggi che può contenere il buffer

$$0 \leq d - e \leq N$$

17

Processo produttore:

begin

repeat

<produzione messaggio>;
<deposito messaggio>;
signal (messaggio disponibile);

forever

end

Messaggio disponibile: valore iniziale = 0

Processo consumatore:

begin

repeat

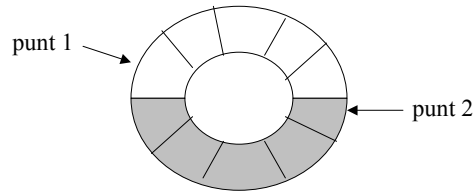
wait (messaggio disponibile)
<prelievo di un messaggio>
<consumo del messaggio>

forever

end

18

Produttore e consumatore non devono mai accedere contemporaneamente alla stessa posizione del buffer



Inserimento:

buffer (punt 1) := messaggio prodotto

punt 1 := punt 1 + 1 (mod N)

Prelievo:

messaggio prelevato := buffer (punt 2)

punt 2 := punt 2 + 1 (mod N)

punt 1 = punt 2 significa:

- a) buffer tutto pieno → solo il consumatore può agire sul buffer
- b) buffer tutto vuoto → solo il produttore può agire sul buffer

19

Si introducono due semafori:

- **spazio disponibile** valore iniziale N
- **messaggio disponibile** valore iniziale 0

Processo produttore:

```
begin
  α: <produzione messaggio>;
    wait (spazio disponibile);

    <deposito messaggio>;

    signal (messaggio disponibile);
    go to α;
end
```

Processo consumatore:

```
begin
  α: wait (messaggio disponibile);

    <prelievo di un messaggio>;

    signal (spazio disponibile);
    <consumo del messaggio>;
    go to α;
end
```

20

Più produttori e più consumatori:

Processo produttore:

```
begin
  α: <produzione messaggio>;
  wait (spazio disponibile);
  wait (mutex1)
  <inserimento messaggio>;
  signal (mutex1)
  signal (messaggio disponibile);
  go to α;
end
```

Processo consumatore:

```
begin
  α: wait (messaggio disponibile);
  wait (mutex1)
  <prelievo messaggio>;
  signal (mutex1)
  signal (spazio disponibile);
  <consumo messaggio>;
  go to α;
end
```

mutex1 valore iniziale = 1

mutex2 valore iniziale = 1

21

ESEMPI DI USO DEI SEMAFORI

Si abbiano **n** unità di uno stesso tipo di risorsa $R_1, R_2, \dots, R_n$ (tutte equivalenti fra loro) ed **m** processi $P_1, P_2, \dots, P_m$ che devono operare su una qualunque di esse, R_j , mediante **certe operazioni** $\{A, B, \dots\}$ in **modo esclusivo**.

I Soluzione

Ad ogni risorsa R_j viene assegnato un semaforo M_j con valore iniziale = 1 (semaforo di mutua esclusione sulla risorsa):

```
processo  $P_i$ : .....
               wait ( $M_j$ )
                $R_j.A$        $R_j.A$  rappresenta l'operazione A eseguita su  $M_j$ 
               signal ( $M_j$ )
               .....
```

Inconvenienti della soluzione:

- Come decide il generico processo su quali risorse operare (come viene scelta j)?
- Può capitare che, una volta scelta R_j , se su di essa sta operando in quel momento un secondo processo P_k , il processo P_j si blocchi su $\text{wait}(M_j)$, pur essendo disponibili altre risorse R_h ($h < j$).

22

II Soluzione

Viene introdotta una nuova risorsa G, **gestore** di R1, R2, ... Rn. Essa può essere concepita come **una struttura dati** destinata a mantenere lo stato delle risorse gestite. Sul gestore si opera tramite due procedure: **Richiesta** e **Rilascio**.

Procedura **Richiesta** (var x:1..n) *dove x rappresenta l'indice della*
Procedura **Rilascio** (x:1..n) *risorsa assegnata o rilasciata*

Struttura dati del gestore:

le procedure Richiesta e Rilascio dovranno essere eseguite in **mutua esclusione**



semaforo *mutex* di mutua esclusione con v.i. = 1

Un processo che esegue Richiesta chiede se vale la condizione “esiste una Rj disponibile”. Un processo che esegue Rilascio segnala la validità della precedente condizione



semaforo RIS con valore iniziale = n

E' necessario un vettore di variabili booleane **Libero[i]** per registrare quale risorsa è in un certo istante libera (Libero[i] = true) e quale occupata (Libero[i] = false).

23

II Soluzione - segue

```
var  mutex : semaforo
     Ris : semaforo
     Libero : array [1..n] of boolean
{inizializzazione}
begin
    mutex := 1;
    Ris := n;
    for i := 1 to n do Libero[i] := true;
end
```

24

II Soluzione - segue

Procedure Richiesta (var x:1..n);

var i: 0..n;

begin

wait(Ris);

wait(mutex);

i:=0;

repeat

i:= i + 1

until Libero[i];

x := 1;

Libero[i] := false;

signal(mutex);

end

Procedure Rilascio (var x:1..n);

var i: 0..n;

begin

wait(mutex);

i:=x;

Libero[i] := true;

signal(mutex);

signal(Ris);

end

25

REALIZZAZIONE DI POLITICHE DI GESTIONE DELLE RISORSE

Nei problemi di sincronizzazione visti precedentemente si ha che:

- La decisione se un processo può proseguire l'esecuzione dipende dal valore di un solo semaforo ("mutex", "spazio disponibile", "messaggio disponibile")
- La scelta del processo da riattivare avviene tramite l'algoritmo implementato nella **signal** (FIFO).

In problemi di sincronizzazione **più complessi** si ha che:

- La decisione se un processo può proseguire l'esecuzione dipende in generale dal verificarsi di una **condizione di sincronizzazione**
- La scelta del processo da riattivare può avvenire sulla base di **priorità tra processi**

26

PROBLEMA DEI “READERS AND WRITERS”



- Processi lettori possono usare la risorsa contemporaneamente
- Processi scrittori hanno accesso esclusivo alla risorsa
- Processi lettori e scrittori si **escludono mutuamente** nell'uso della risorsa

I Soluzione

Un processo lettore aspetta solo se la risorsa è già stata assegnata ad un processo scrittore: cioè nessun lettore aspetta se uno scrittore è già in attesa (possibilità di attesa infinita da parte dei processi scrittori)

II Soluzione

Un processo lettore aspetta se un processo scrittore è in attesa (possibilità di attesa infinita da parte dei processi lettori)

27

I Soluzione

```

var  readcount : integer(v.i.=0)
     mutex, w : semaphore (v.i.=1)
  
```

READER	WRITER
<pre> wait(mutex); readcount := readcount + 1; if readcount = 1 then wait(w); signal(mutex); <lettura> wait(mutex) readcount := readcount - 1; if readcount = 0 then signal(w); signal(mutex); </pre>	<pre> wait(w); <scrittura> signal(w) </pre>

28

II Soluzione

var readcount, writecount : **integer**(v.i.=0)
mutex1, mutex2, mutex3, w, r : semaphore (v.i.=1)

READER

```
wait(mutex3);
wait(r);
wait(mutex1);
readcount := readcount + 1;
if readcount = 1 then wait(w);
signal(mutex1);
signal(r);
signal(mutex3);
.....
<lettura>
.....
wait(mutex1)
readcount := readcount - 1;
if readcount = 0 then signal(w);
signal(mutex1);
```

WRITER

```
wait(mutex2);
writecount := writecount + 1;
if readcount = 1 then wait(r);
signal(mutex2)
wait(w);
.....
<scrittura>
.....
.....
signal(w)
wait(mutex2)
writecount := writecount - 1;
if writecount = 0 then signal(r);
signal(mutex2);
```

29