

Secciones Críticas

Y Problemas Clásicos De Sincronización

El Problema de la Sección Crítica

- ❖ **Problema:** Coordinación de procesos que acceden a datos compartidos (memoria principal o a través de archivos).
- ❖ Las condiciones de competencia se resuelven mediante la definición de **secciones críticas** en las partes de un proceso (código) que accedan a recursos compartidos.
- ❖ **Definición.** Una sección crítica es una secuencia de actividades (o instrucciones) dentro de un proceso, durante el cual un área de memoria compartida debe ser accesada en forma mutuamente excluyente.
- ❖ La solución al problema de secciones críticas debe satisfacer los siguientes tres requerimientos:
 - ❖ **Exclusión Mutua.** dos procesos no pueden estar ejecutando simultáneamente sus SC's.
 - ❖ **Progreso.** sólo procesos en espera para ejecutar sus SC's pueden decidir quién es el siguiente en ejecutarla. En concreto, un proceso que no esté en su SC no debe bloquear otros procesos.
 - ❖ **Espera Limitada (sin hambruna).** Existe un número limitado de veces que los procesos ejecutan sus SC para permitir que otro proceso también pueda ejecutar su propia SC.

Ejemplo: Recorrido de un Arbol: versión recursiva

```
int count = 0;

void arbol(struct nodo *raiz) {
    count++;

    if ( raiz->left == NULL && raiz->right == NULL )
        return;
    else {
        if (raiz->left != NULL ) arbol(raiz->left);
        if (raiz->right != NULL ) arbol(raiz->right);
    }
    return;
}
```

Versión Concurrente

```
#include <thread.h>
int count;

void *arbol(struct nodo *raiz) {
    thread_t th0, th1;
    void *status;

    count++; /*La Sección Crítica */
    if (raiz->left == NULL && raiz->right == NULL1) return;
    else {
        if (raiz->left != NULL) task1 = thr_create(NULL, 0, arbol,(struct nodo *)raiz->left,th0);
        if (raiz->right != NULL) task2 = thr_create(NULL, 0, arbol,(struct nodo *)raiz->right,th1);

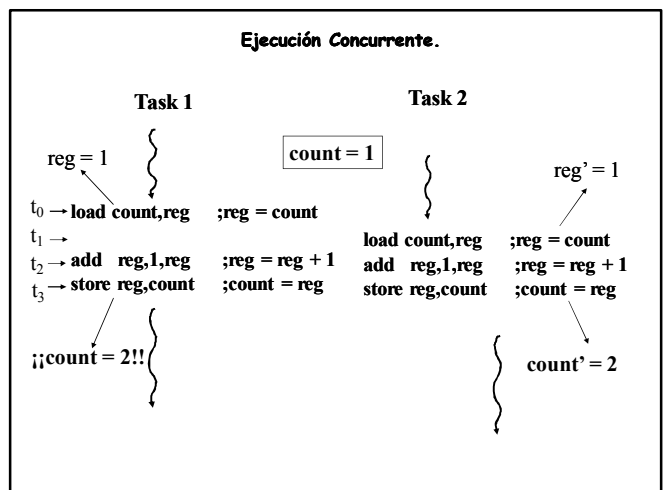
        if (raiz->left != NULL) thr_join(th0,NULL,NULL);
        if (raiz->right != NULL) thr_join(th1,NULL,NULL);
        thr_exit(status);
    }
}
```

Detectando la Sección Crítica

```
int count = 0;
void *arbol(struct nodo *raiz) {
    count++; /*S_C*/
    if ( ... ) ...
    else ...
}
```

La instrucción count++ en lenguaje de máquina:

```
load count,reg ;reg = count
add reg,1,reg ;reg = reg + 1
store reg,count ;count = reg
```



Solución con Mutex: Librería de Solaris

```
#include <thread.h>
int count;
mutex_t mutex;

void *arbol(struct *raiz) {
    thread_t task1, task2;
    void *status;
    mutex_lock(&mutex);
    count++; /*La Sección Crítica */
    mutex_unlock(&mutex);
    if (raiz->left == NULL && raiz->right == NULL) return;
    else {
        if (raiz->left != NULL) task1=thr_create(NULL, 0, arbol,(struct nodo *)raiz->left,th0);
        if (raiz->right != NULL) task2=thr_create(NULL, 0, arbol,(struct nodo *)raiz->right,th1);

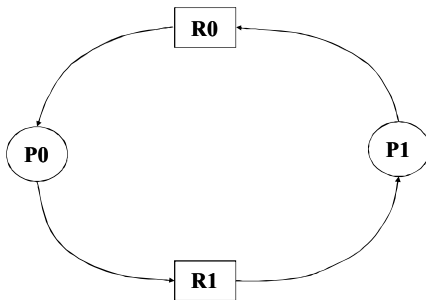
        if (raiz->left != NULL) thr_join(th0,NULL,NULL);
        if (raiz->right != NULL) thr_join(th1,NULL,NULL);

        thr_exit(status);
    }
}
```

Definiciones

- ◀ **Deadlock.** Situación en la cual cada uno de los procesos que se encuentra en un ciclo Proceso/Recurso, está esperando por recursos que son mantenidos por el siguiente proceso en ese ciclo, y que nunca los va a obtener.
- ◀ **Starvation (Hambruna).** Situación en la cual un proceso continuamente se le niega un recurso que éste necesita, incluso aunque ese recurso esté siendo otorgado a otros procesos.

Situación de Deadlock



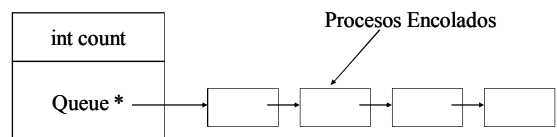
Primitivas para Exclusión Mutua

- ◀ Deshabilitar Interrupciones (solución hardware). Peligroso si lo hacen los programas de usuario.
- ◀ Variables switch o banderas (asumir lectura y escritura atómica). Problema: Espera Activa.
- ◀ Locks o spin-locks (cerrojos o candados). Solución Hardware. Espera Activa.
- ◀ Semáforos. Solución Software.
- ◀ Mensajes. Con o sin memoria compartida. Solución Software.
- ◀ Monitores de Hoare. Solución Software.
- ◀ Rendezvous de Ada. A través de mensajería. Solución Software.

Semáforos

- ◀ Un semáforo es un asignador de tickets.
- ◀ Las operaciones que acepta un semáforo son:
 - ◀ **Wait(sem):** pide un ticket al semáforo. Si el semáforo no tiene tickets disponibles, el proceso se bloquea hasta que otro proceso aporte tickets a ese mismo semáforo.
 - ◀ **Signal(sem):** aporta un ticket al semáforo. Si había algún proceso esperando un ticket, éste se desbloquea. Si había más procesos esperando tickets, se desbloquea el primero que llegó pidiendo tickets.
- ◀ Debe haber funciones que permitan crear y destruir un semáforo.
- ◀ Un mutex es un semáforo que proporciona solo un ticket.
- ◀ Un semáforo con 2 o mas tickets se llama semáforo contador.

Estructura de un Semáforo



```
typedef struct sem {
    int count; /* Contador de tickets */
    Queue *q; /* La cola evita la Espera Activa */
} *Semaforo;
```

Semáforos en Unix

Llamadas al Sistema para Semáforos

- Para crear y operar sobre un semáforo en los sistemas Unix, se debe utilizar las siguientes funciones:

- **semget**. Que permite obtener el identificador de un conjunto de semáforos. Su forma general es la siguiente:

```
# include <sys/types.h>
# include <sys/ipc.h>
# include <sys/sem.h>
```

```
int semget (key_t key, int nsems, int semflg);
```

- La función devuelve el identificador del conjunto de semáforos asociado al valor del argumento key. El nuevo conjunto de nsems semáforos se crea si key tiene el valor IPC_PRIVATE.
- Si hubo éxito, el valor devuelto será el identificador del conjunto de semáforos (un entero positivo), de otro modo, se devuelve -1.

Llamadas al Sistema para Semáforos (2)

- La función semctl. Permite operaciones de control sobre semáforos. Su forma general es la siguiente:

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/ipc.h>
#include <sys/sem.h>

union semun {
    int val; /* valor para SETVAL */
    struct semid_ds *buf; /* buffer para IPC_STAT, IPC_SET */
    unsigned short int *array; /* array para GETALL, SETALL */
    struct seminfo *__buf; /* buffer para IPC_INFO */
};
```

```
int semctl(int semid, int semnum, int cmd, union semun arg);
```

- La función realiza la operación de control especificada por cmd en el conjunto de semáforos (o en el semáforo semnum-avo del grupo) identificado por semid. El primer semáforo del conjunto está indicado por el valor 0 para semnum.
- El parámetro SETVAL pone el valor de semval a arg.val para el semnum-avo semáforo del conjunto.

Llamadas al Sistema para Semáforos (3)

- La operación semop. Realiza operaciones sobre semáforos. Su forma general es la siguiente:

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/ipc.h>
#include <sys/sem.h>
```

```
int semop ( int semid, struct sembuf *sops, unsigned nsops )
```

- Esta función ejecuta operaciones en los miembros seleccionados del semáforo indicado por semid. Cada uno de los nsops elementos en el array apuntado por sops especifica una operación a ser realizada en un semáforo por struct sembuf incluyendo los siguientes miembros:
 - short sem_num; número de semáforo: 0 = el primero.
 - short sem_op; operación sobre el semáforo.
 - short sem_flg; flag (indicadores/parámetros) de la operación.
- Si semop es un entero positivo, la operación añade este valor a semval.

Ejemplo: Semáforos en Unix

Por ejemplo, la siguiente rutina permite inicializar un semáforo: int inicia(int valor)

```
{
    int semval, id;
    unsigned short int init_values[] = {0, 0, 1}; /* Para inicializar tres semáforos */
    val.array = init_values;
    union semun {
        int val; /* Para inicializar un solo semáforo. Usar flag SETVAL */
        struct semid_ds *buf;
        unsigned short *array; /* Para inicializar dos o más semáforos. Usar flag SETALL */
    } arg;

    if ( (id=semget(IPC_PRIVATE, N, (IPC_CREAT|0666))) == -1 )
        return (-1); /* el grupo está compuesto por N semáforos */
    arg.val = valor; /* valor es la cantidad de tickets */
    if ( semctl(id, 0, SETALL, arg) == -1 ) return (-2); /*error en inicialización*/
    return(id); /* retorna el identificador del grupo de semáforos */
}
```

Operaciones sobre un Semáforo

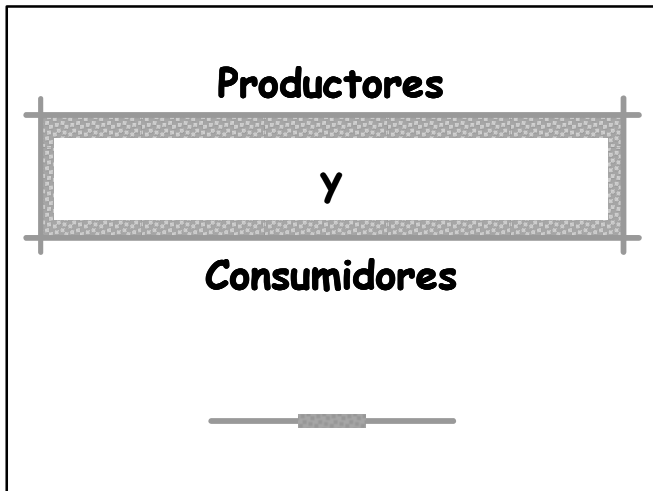
- Por otro lado, para realizar una operación sobre un semáforo, debemos utilizar la siguiente rutina:

```
semaf_call(int semaforo, int op)
{
    struct sembuf sb;

    sb.sem_num = 0; /* ¿cuál semáforo estamos manejando (0, 1, 2, 3,...)? */
    sb.sem_op = op; /* Incrementamos o decrementamos la cantidad de tickets */
    sb.sem_flg = 0; /* se puede usar SEM_UNDO para evitar problemas de hambruna */

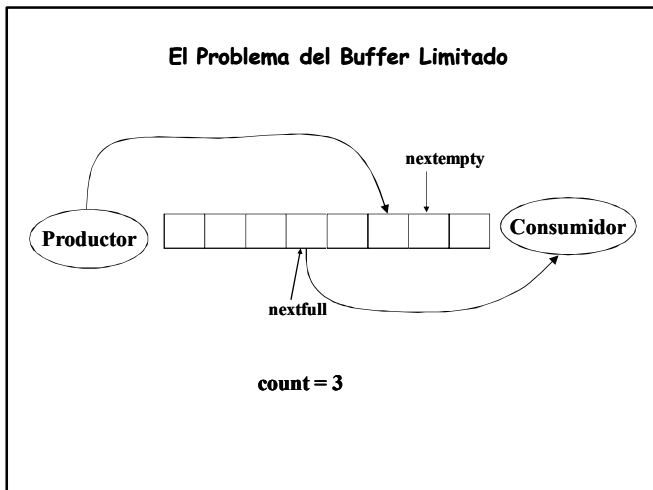
    return ((semop(semaforo, &sb, 1))); /*devuelve -1 si hay error */
}
```

- Donde sem es el identificador del semáforo dentro del conjunto y op es una valor que permitirá incrementar o decrementar la cantidad de tickets del semáforo.



Descripción

- ❖ Cada cierto tiempo, el productor coloca un ítem en el buffer.
- ❖ El consumidor retira un ítem desde el buffer.
- ❖ Se requiere de una sincronización cuidadosa.
- ❖ El consumidor debe esperar si el buffer está vacío.
- ❖ El productor debe esperar si el buffer está lleno.
- ❖ También conocido como el problema del Buffer Limitado.
- ❖ Ejemplo en Unix: uso de pipes, cola de impresora.



Solución usando semáforos: un Productor y un Consumidor

```

Semaforo empty; /* con N tickets */
Semaforo full; /* con 0 tickets */
Item buffer[N];
int nextempty=0, nextfull=0;

void Productor() {
for (;;)
{
Item x = Produce();

Wait(empty);
buffer[nextempty] = x;
nextempty = (nextempty + 1) % N;
Signal(full);
}
}

void Consumidor() {
for (;;)
{
Item x;

Wait(full);
x = buffer[nextfull];
nextfull = (nextfull + 1) % N;
Signal(empty);
Consume(x);
}
}
    
```

Solución usando semáforos: N Productores y M Consumidores

```

Semaforo empty; /* con N tickets */
Semaforo full; /* con 0 tickets */
Semaforo mutex; /* con 1 ticket */
Item buffer[N];
int nextempty=0, nextfull=0;

void Productor() {
for (;;)
{
Item x = Produce();

Wait(empty);
Wait(mutex);
buffer[nextempty] = x;
nextempty = (nextempty + 1) % N;
Signal(mutex);
Signal(full);
}
}

void Consumidor() {
for (;;)
{
Item x;

Wait(full);
Wait(mutex);
x = buffer[nextfull];
nextfull = (nextfull + 1) % N;
Signal(mutex);
Signal(empty);
Consume(x);
}
}
    
```



Descripción

En este problema varios procesos concurrentes comparten una misma estructura de datos y necesitan consultarla o actualizarla.

Un Proceso Lector es aquel que está consultando la estructura en algún momento.

Un Proceso Escritor es aquel que está modificando la estructura de datos.

Las características del problema son las siguientes:

- Se permite a varios procesos lectores al mismo tiempo.

- Sólo se permite un escritor en un instante dado. Mientras el escritor modifica la estructura no puede haber lectores u otros procesos escritores.

Es clásico en los sistemas de Base de Datos.

Solución utilizando semáforos: prioridad para los lectores/hambruna para los escritores

```
Semaforo escritura; /* con 1 ticket */
Semaforo mutex; /* con 1 ticket */
int lectores = 0;

void Lector() {
    for (;;) {
        Wait(mutex);
        lectores++;
        if (lectores==1) Wait (escritura);
        //primero en llegar.
        Signal(mutex);
        leer();
        Wait(mutex);
        lectores--;
        if (lectores==0) Signal(escritura);
        //último en salir.
        Signal(mutex);
    }
}

void Escritor() {
    for (;;) {
        Wait(escritura);
        escribir();
        Signal(escritura);
    }
}
```

Solución del Problema de Productores y Consumidores con Semáforos de Unix.

```
#include <stdio.h>
#include <sys/time.h>
#include <unistd.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/ipc.h>
#include <sys/shm.h>
#include <sys/sem.h>
#include <errno.h>
#include <signal.h>
#define N 10
#define DOWN -1
#define UP 1
#define MUTEX 0
#define FULL 1
#define EMPTY 2

int *next_empty=NULL;
int *next_full=NULL;
int *fin_buffer;
```

```
union semun{
    int val;
    struct semid_ds *buf;
    unsigned short int *array;
};

int memoria; // ID del segmento
compartido.
int *inicio; //Dirección de memoria
// Segmento Compartido.
int sema_set; //Conjunto de semáforos.
```

La función main() (1)

```
int main() {
    int pid, status;
    time_t times;

    signal(SIGINT, catch_int);
    srand((unsigned)time(&times));
    // Inicialización del semáforo binario
    sema_set = crea_semaforos();
    // Solicitamos memoria al sistema operativo
    if ((memoria=shmget(IPC_PRIVATE, 4096, 0660)) == -1) {
        perror ("Error en acceso a memoria compartida de
sistema.");
        exit(-1);
    }
    // Obtenemos el puntero a dicha memoria
    inicio = (int *)shmat(memoria, NULL, 0);

    // Inicializamos la posición compartida
    fin_buffer = inicio + 10;
```

La función main() (2)

```
//Creación de Procesos
pid = fork();
if ( pid == 0 ) productor(inicio, sema_set);
pid = fork();
if ( pid == 0 ) productor(inicio, sema_set);
pid = fork();
if ( pid == 0 ) consumidor(inicio, sema_set);
pid = fork();
if ( pid == 0 ) consumidor(inicio, sema_set);
pid = fork();
if ( pid == 0 ) consumidor(inicio, sema_set);

wait(&status);

shmdt((char *)inicio); /* Despega el segmento del proceso */
shmctl(memoria, IPC_RMID, 0); /* destruye la memoria. */
borra_s(sema_set); /* destruye el conjunto de semáforos semaforo */

exit(0);
}
```

Creación de los Semáforos

```
int crea_semaforos()
{
    int idsem;
    union semun argum;
    unsigned short int arg[]={1,0,N}; //mutex=0,full = 1,empty = 2

    if ( (idsem = semget(IPC_PRIVATE, 3, (IPC_CREAT|0666)) < 0 )
        return (-1);

    argum.array = arg;
    if ( semctl(idsem, 0, SETALL, argum) < 0 ) return (-2);

    return (idsem);
}
```

Las Operaciones Wait() y Signal()

```
int semaf_call(int sem_set, int id_sem, int op){
    struct sembuf buff;

    buff.sem_num = id_sem;
    buff.sem_op = op;
    buff.sem_flg = SEM_UNDO;

    return((semop(sem_set, &buff, 1)));
}

WaitSem(int set_sem, int id_sem) {
    semaf_call(set_sem, id_sem, DOWN);
}

SignalSem(int set_sem, int id_sem) {
    semaf_call(set_sem, id_sem, UP);
}
```

El Productor

```
productor(int *segment, int set_sem){
    if ( next_empty == NULL ) next_empty = segment;
    for ( ;; ) {
        WaitSem(set_sem, EMPTY);
        WaitSem(set_sem, MUTEX);

        // Producir un elemento
        *next_empty = Producir();

        // movemos el puntero a la siguiente entrada libre
        if ( next_empty == fin_buffer ) next_empty = segment;
        else next_empty++;

        SignalSem(set_sem, MUTEX);
        SignalSem(set_sem, FULL);
    }

    exit(0);
}
```

El Consumidor

```
consumidor(int *segment, int set_sem) {
    int dato;

    if ( next_full == NULL ) next_full = segment;
    for ( ;; ) {
        WaitSem(set_sem, FULL);
        WaitSem(set_sem, MUTEX);

        dato = *next_full;
        Consumir(dato);

        // movemos el puntero a la siguiente entrada con
        // elementos, de lo contrario al principio
        if ( next_full == fin_buffer ) next_full = segment;
        else next_full++;

        SignalSem(set_sem, MUTEX);
        SignalSem(set_sem, EMPTY);
    }
    exit(0);
}
```

¿Cómo termina el Programa?

```
void catch_int(int sig_num)
{
    signal(SIGINT, catch_int);
    printf("Adios Productores y Consumidores %d\n", getpid());
    fflush(stdout);

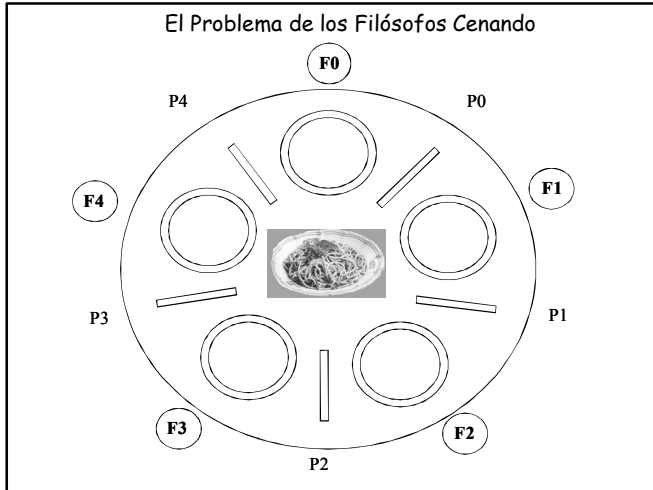
    // A este punto se llega después de que hijos y padre
    // hayan terminado.
    shmdt((char *)inicio);

    exit(0);
}
```

El Problema de los Filósofos Cenando

Descripción

- Planteo:
 - Cinco filósofos sentados en una mesa circular.
 - En la mesa hay cinco platos con tallarines y cinco tenedores (o palillos chinos).
 - Cada filósofo necesita dos tenedores o palillos para comer (el derecho y el izquierdo).
 - Vida del filósofo: Sucesión de ciclos alternativos de comer y pensar.
 - Si tiene hambre:
 - Toma los tenedores de derecha e izquierda (de uno en uno y si están libres).
 - Come.
 - Deja los tenedores (de uno en uno) sobre la mesa.
 - Cuando deja de comer, piensa.



Solución correcta utilizando Semáforos

Primera Solución

Semaforo tenedor[N]; /* 1 ticket c/u */

```

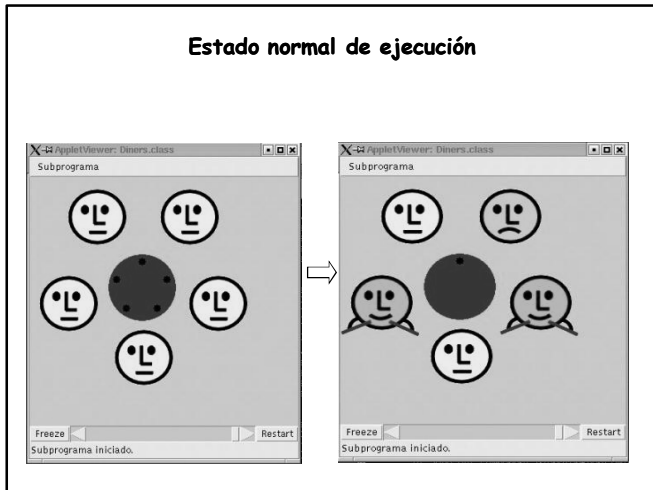
void Filosofo(int i)
{
  for(;;)
  {
    Wait(tenedor[min(i,(i+1)%N)]);
    Wait(tenedor[max(i,(i+1)%N)]);
    Comer();
    Signal(tenedor[min(i,(i+1)%N)]);
    Signal(tenedor[max(i,(i+1)%N)]);
    Pensar();
  }
}
        
```

Segunda Solución

Semaforo tenedor[N];
Semaforo sala; /* 4 tickets */

```

void Filosofo(int i)
{
  for(;;)
  {
    Wait(sala);
    Wait(tenedor[i]);
    Wait(tenedor[(i+1)%N]);
    Comer();
    Signal(tenedor[i]);
    Signal(tenedor[(i+1)%N]);
    Signal(sala);
    Pensar();
  }
}
        
```

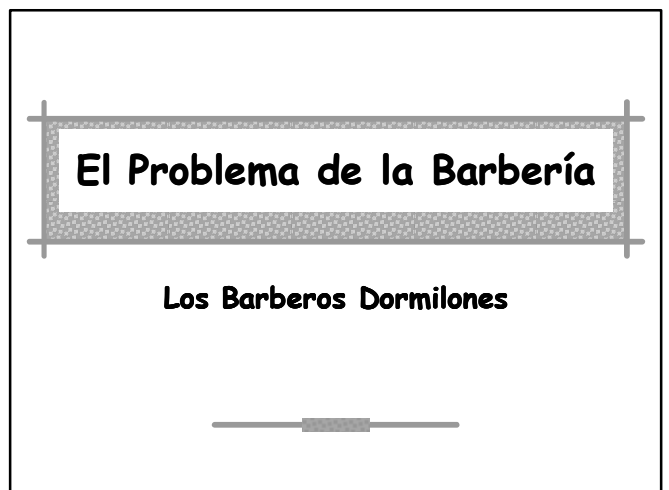
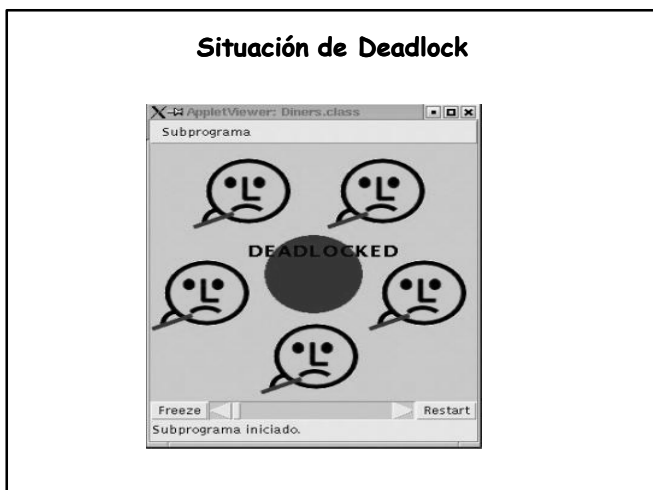


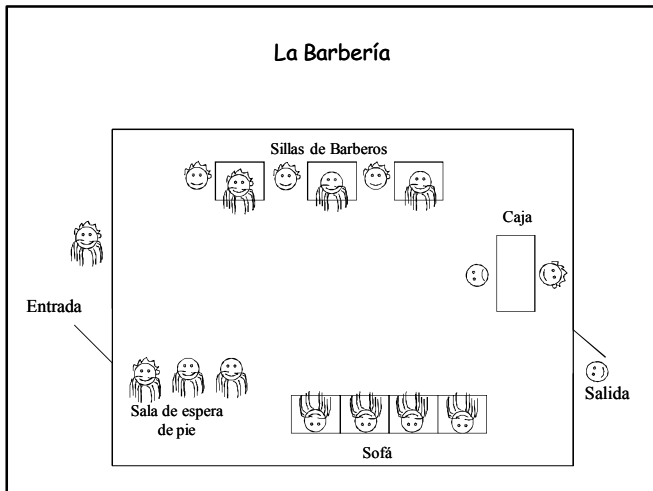
Solución Errónea con Semáforos

Semaforo tenedor[N]; /* 1 ticket c/u */

```

void Filosofo(int i)
{
  for(;;)
  {
    Wait(tenedor[i]);
    Wait(tenedor[(i+1)%N]);
    Comer();
    Signal(tenedor[i]);
    Signal(tenedor[(i+1)%N]);
    Pensar();
  }
}
        
```





Posible Solución: PROBLEMA DE LA BARBERÍA

□ Representa una situación de coordinación de procesos cliente-servidor donde el servidor es idempotente (hasta que no termina de atender a un cliente no empieza con el siguiente). La barbería tiene tres sillas, tres barberos, una zona de espera, y un sofá con capacidad para cuatro personas.

Solución No Equitativa

```
Semaforo max_capacidad; /* 20 tickets */
Semaforo sofa; /* 4 tickets */
Semaforo cliente_listo, terminado, dejar_silla_b, pago, recibo;
/*Inicialmente 0 ticket c/u*/
Semaforo silla_barbero; /*Inicialmente 3 tickets */
Semaforo coord; /*Inicialmente 3 tickets */
```

Posible Solución: PROBLEMA DE LA BARBERÍA (2)

```
void barbero(void)
{
  while (1) {
    Wait (cliente_listo);
    Wait (coord);
    corta_pelo();
    Signal (coord);
    Signal (terminado);
    Wait (dejar_silla_b);
    Signal (silla_barbero);
  }
}
```

```
void cajero(void)
{
  while (1) {
    Wait (pago);
    Wait (coord);
    aceptar_pago();
    Signal (coord);
    Signal (recibo);
  }
}
```

Posible Solución: PROBLEMA DE LA BARBERÍA (3)

```
void cliente(void) {
  Wait (max_capacidad);
  entrar_barberia();
  Wait (sofa);
  sentarse_sofa();
  Wait(silla_barbero);
  levantarse_sofa();
  Signal (sofa);
  sentarse_silla_barbero();
  Signal (cliente_listo);
  Wait (terminado);
  levantarse_silla_barbero();
  Signal(dejar_silla_b);
  pagar();
  Signal(pago);
  Wait(recibo);
  salir_barberia();
  Signal(max_capacidad);
}
```

Los Monitores

¿Qué es un Monitor?

- Un Monitor es una versión concurrente de una estructura de datos.
- Paquete o módulo especial que contiene estructuras de datos, variables y procedimientos.
- Posee un estado interno, mas un conjunto de operaciones.
- Estas operaciones se invocan concurrentemente, pero el monitor las ejecuta secuencialmente.
- Fueron Inventados por Hoare.
- Java proporciona Monitores con una variable de condición.

¿Cómo se definen?: Sintaxis de Pascal Concurrente

□ Especificación de un monitor:

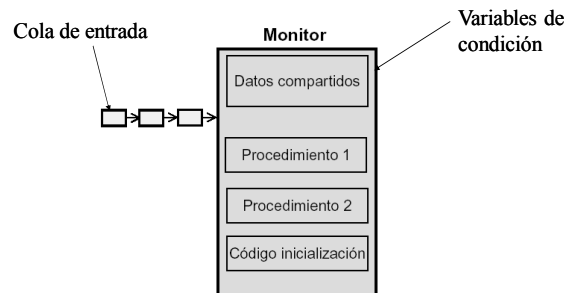
```
type <nombre_monitor> = monitor
var variables compartidas;
```

```
procedure entry Proc1 (...)
begin ... end;
```

```
procedure entry Proc2 (...)
begin ... end;
```

```
begin
  código de inicialización;
end;
```

Estructura de un Monitor



Ejemplo: Solución para Productores y Consumidores

```
type BUFFER = monitor
var pool: array[0..N-1] of Item;
in, out, count: integer;
noempty, nofull: condition;

Procedure entry Put(x: Item);
begin
  if (count = n) then nofull.wait;
  pool[in] := x;
  in := (in + 1) mod N;
  count := count + 1;
  noempty.signal;
end;

Procedure entry Get(var x: Item);
begin
  if (count = 0) then noempty.wait;
  x := pool[in];
  out := (out + 1) mod N;
  count := count - 1;
  nofull.signal;
end;
```