

# Programació concurrent i a temps real

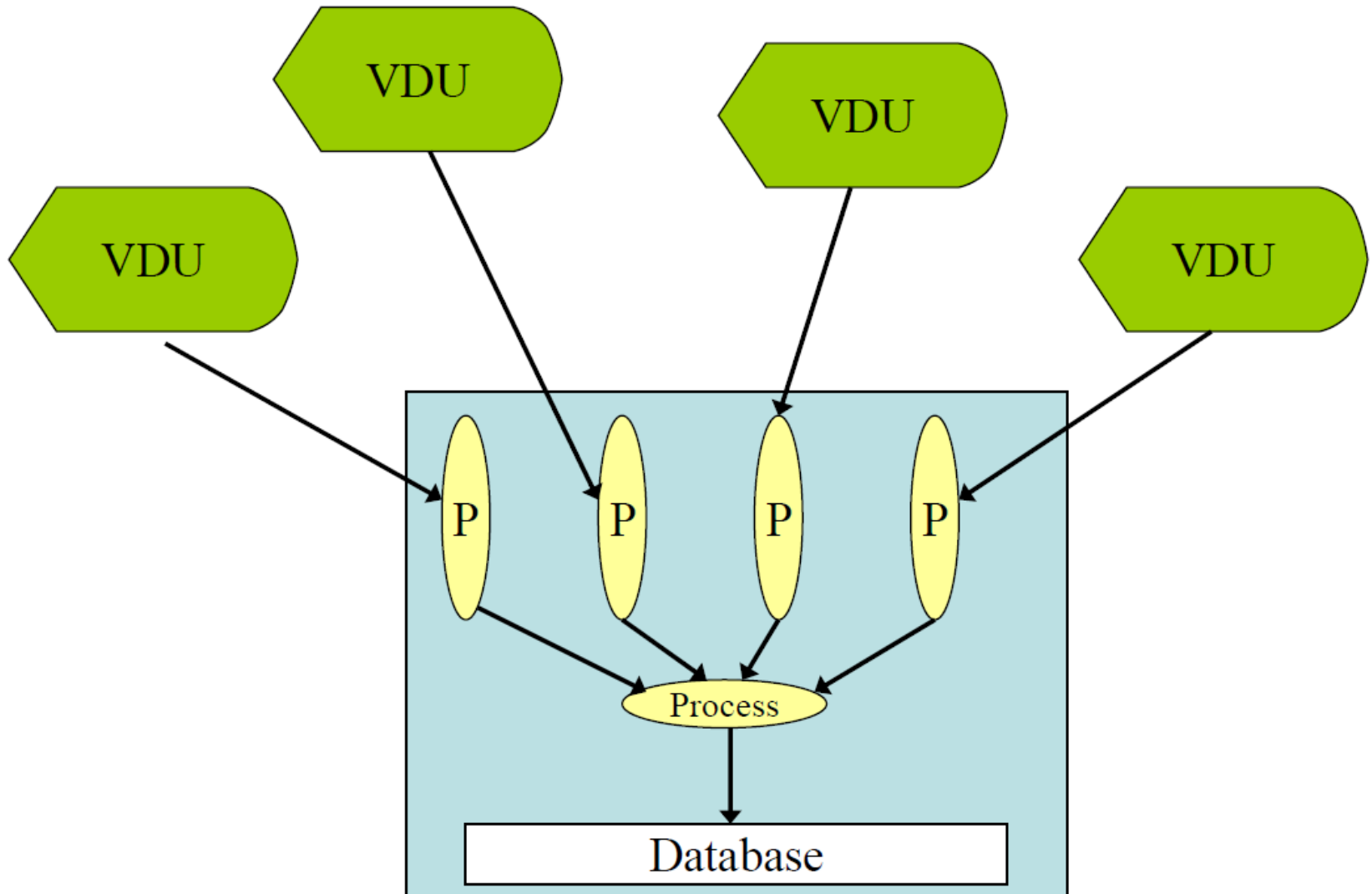
Processos:

Estats i operacions

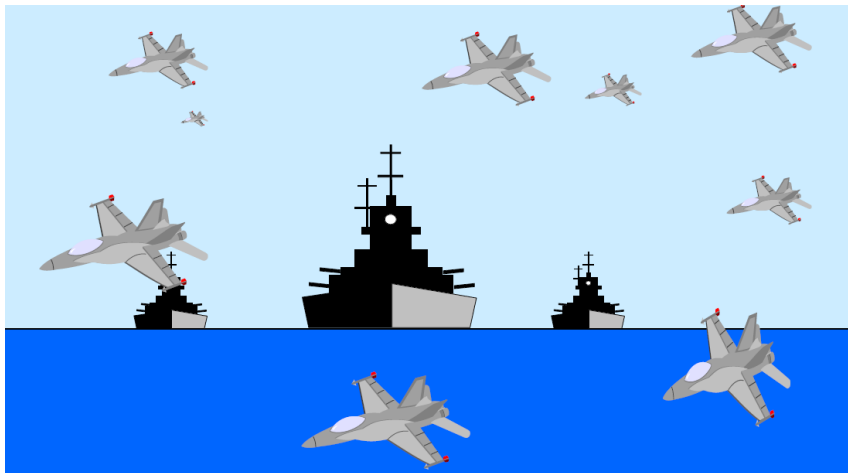
# Programació concurrent

- La programació concurrent recull un conjunt de tècniques informàtiques usades per representar i gestionar el paral·lisme i les eines de sincronització i comunicació entre programes.
- L'ús de la programació concurrent simplifica la implementació d'alguns tipus de comportaments.
- Permet usar paral·lisme en els casos que es necessita.
- El món real actua en paral·lel.
- Tots els sistemes de temps real són inherentment concurrents, els dispositius actuen en paral·lel en el món real.
- Sembla lògic, que els nostres sistemes també actuïn en paral·lel.

# Sistema de reserves aèries



# Sistema de Control de tràfic



# Sistemas de control





# Processos i concurrència

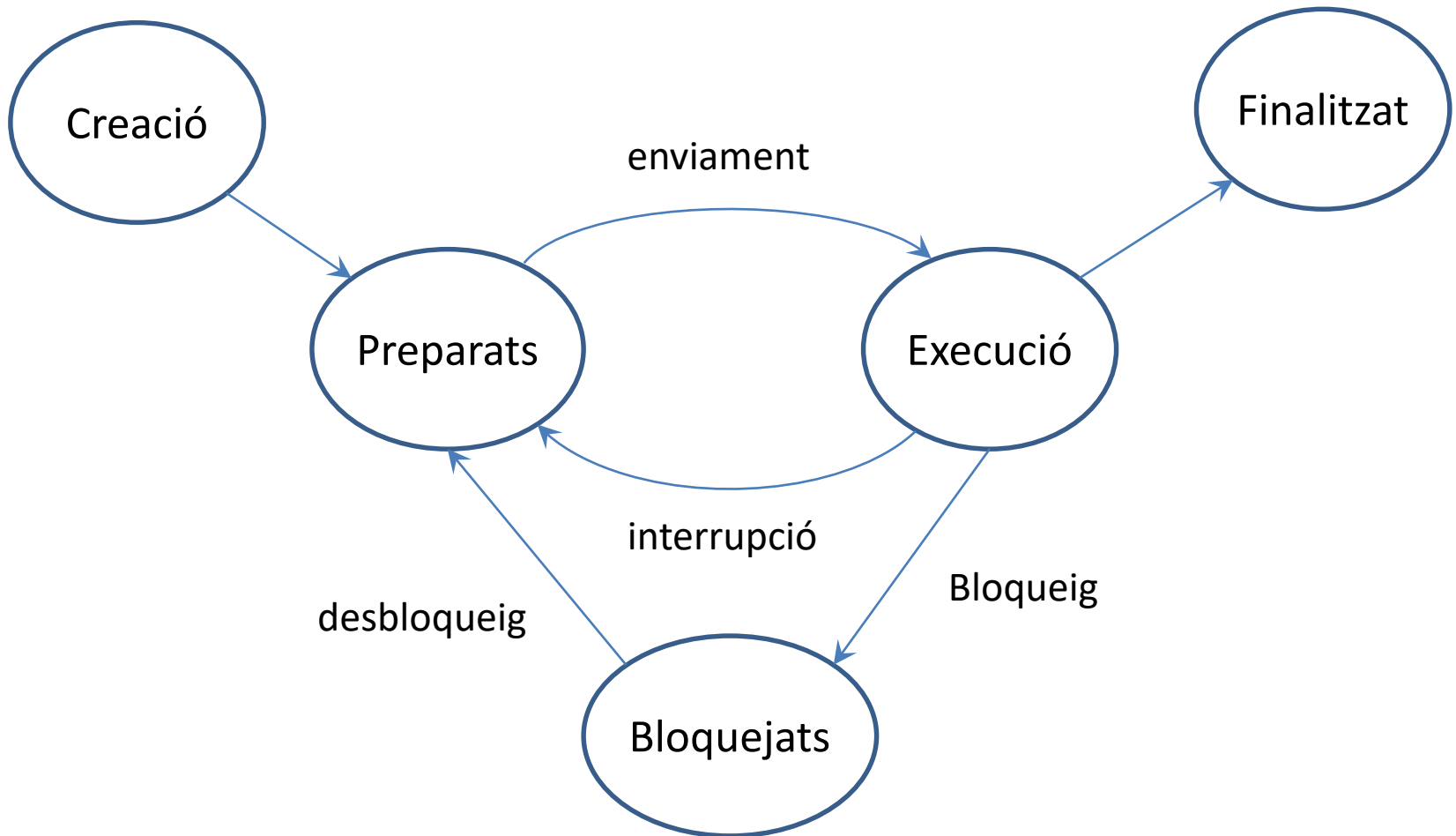
## Terminologia

- Un procés és un programa en execució.
- Un sistema concurrent és una col·lecció de processos seqüencials autònoms en execució simultània (paral·lel o no)
- Cada procés té un únic fil d'execució seqüencial (*thread*)
- La implementació d'aquest sistema pot ésser :
  - El processos multiplexen la seva execució en un únic processador (*Multiprogramming*)
  - Els processos multiplexen la seva execució entre diferents processadors que comparteixen la memòria i altres recursos (*Multiprocessing*)
  - Els processos multiplexen la seva execució entre diferents processadors que no comparteixen la memòria (*Distributed Processing*)

# Processos

- Imatge de memòria
  - Memòria física ocupada pel codi i les dades del programa
  - Hi ha 4 parts:
    - Codi o text: Programa carregat a memòria
    - Dades: Constants i variables estàtiques del programa
    - Pila: Paràmetres i resultats de les funcions i variables locals
    - Zona de memòria dinàmica
- Taules de control
  - Estructures variades i complexes amb la informació d'estat de cada procés:
    - Valors dels registres del processador
    - Taules de pàgines de memòria i d'E/S
    - Informació de la propietat del procés
    - Estadístiques d'us
    - ....
- Parts d'un procés:
  - Imatge de memòria
  - Taules de control

# Estats d'un procés





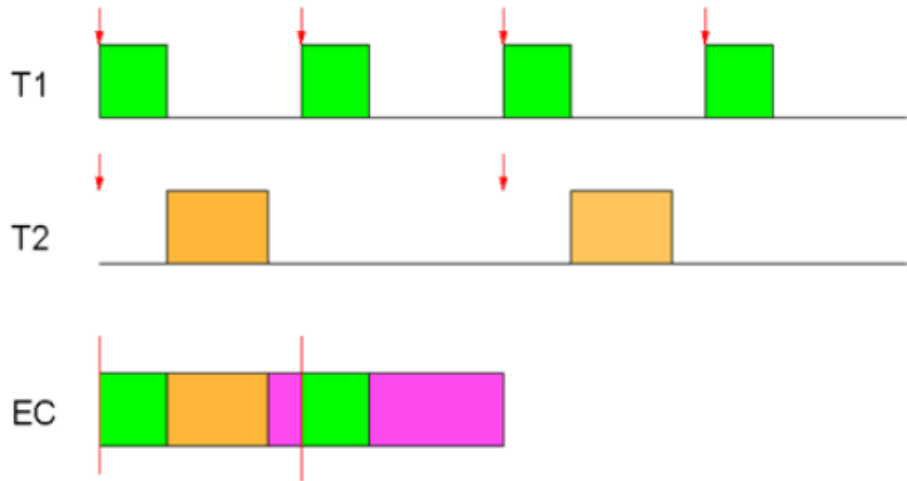
# Estats d'un procés

Durant el seu temps de vida, un procés pot estar en un dels diferents estats possibles: Elaboració, execució, preparat, bloquejat, completat i finalitzat

- Un procés està en activació o elaboració quant s'està elaborant la seva part declarativa
- Un procés s'està en execució si les seves sentències s'estan executant en un processador
- Un procés està preparat si s'està esperant que se li assigni un processador
- Un procés està bloquejat si s'està esperant que succeeixi algun esdeveniment, com una sincronització amb un altre procés. També es pot dir que està adormit
- Un procés s'ha completat quan si s'ha acabat d'executar la seva seqüència de sentències, però no pot acabar perquè està actiu algun del seu processos dependents
- Un procés ha finalitzat si ja no està actiu.

Els processos porten associades diverses operacions: Creació i activació, finalització, sincronització, comunicació i planificació

# Programació concurrent (Alternatives)



Mentre noFinal fer

Cas cicle

0: T1, T2, E0

1: T1, E1

Fcas

Cicle ++

fMentre

- Programació seqüencial
- Executiu cíclic per gestionar les diferents activitats concurrents
- Complica la tasca del programador
- Programa difícil de llegir i analitzar
- No hi haurà execució en paral·lel
- Implementar codi tolerant a fallades serà molt complexa

# Planificador

- La transició de preparats a execució la decideix el planificador (Scheduler).
- S'executa:
  - Pel bloqueig d'un procés
  - Per un esdeveniment (normalment una interrupció del maquinari generada per un dispositiu)
  - Per un desbloqueig
- Per evitar que un procés retingui el processador indefinidament -> Es generen interrupcions periòdiques amb un rellotge.

# Planificador

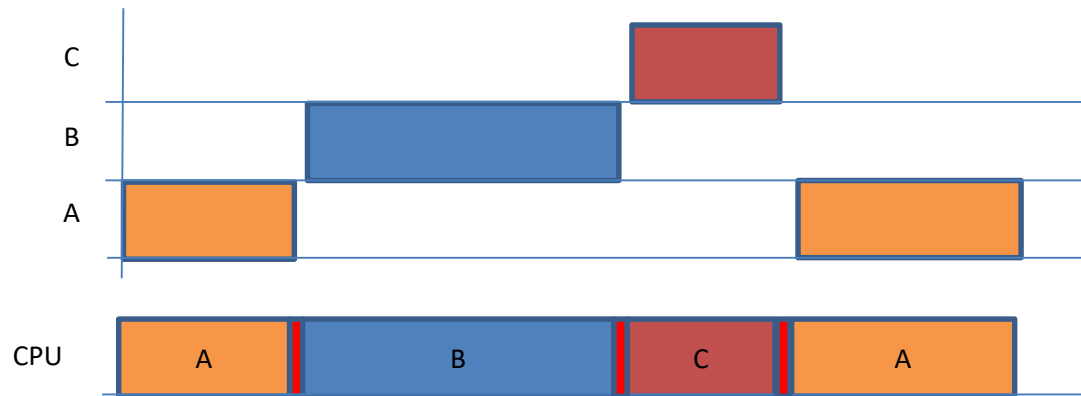
- Interrupció -> Cada pocs mil·lisegons
- El planificador ha de decidir quin procés passa a execució
- Planificador apropiatiu -> Treu un procés que s'està executant i n'hi posa un altre de la llista de preparats
- El planificador ha de prendre moltes (entre pocs centenars i desenes de milers) decisions per segon. Han de tenir una complexitat computacional baixa.  $O(1)$ .
- El rendiment i la velocitat del sistema depèn de les decisions del planificador
- Els requisits:
  - Temps de resposta
  - Equitat
  - Diferents prioritats
  - Evitar les esperes infinites

# Planificador: canvi de context

- És el procediment d'emmagatzemar l'estat del procés que està en execució i restaurar el del procés que ha seleccionat el planificador
- Ha de fer:
  - Guardar els registres del processador
  - Marcar com invàlides les entrades de la memòria cau de les taules de pàgines (TLB) i copia les entrades modificades
  - Restaurar els registres i taules de pàgina del nou procés
- Genera:
  - Augment de la taxa de fallades de memòria cau i TLB

# Intercalació

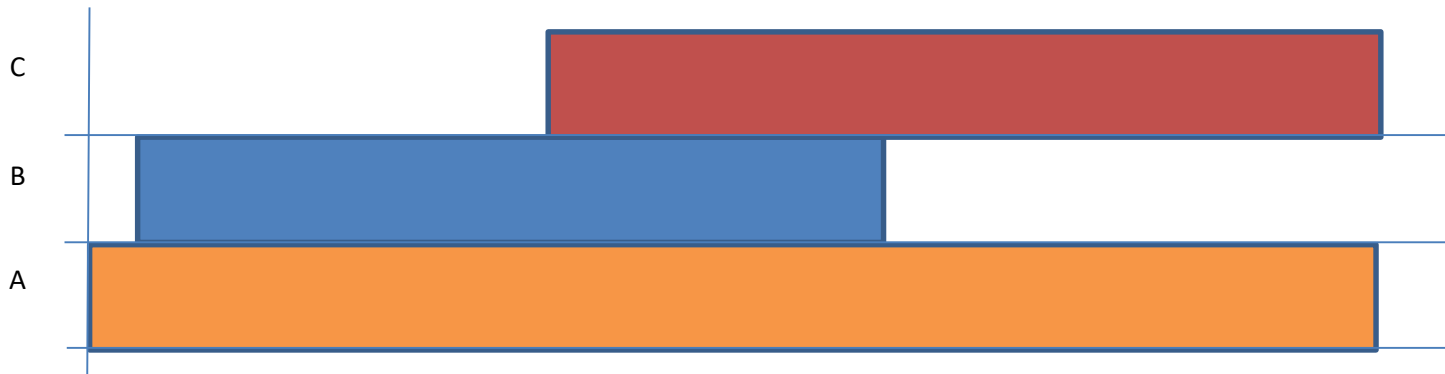
- Execució seqüencial en un processador



- Intercalació exclusiva
- El planificador selecciona el procés que s'executarà, aquest ho farà durant un període de temps denominat ràfega de CPU (CPU burst)
- Les combinacions d'intercalació entre els diferents processos és no determinista

# Intercalació

- Execució multi procés



- Superposició d'execucions
- La superposició no complica la resolució dels problemes de sincronització i concurrència
- la intercalació i l'execució no determinista són l'origen real dels seus riscos



# Problemes de la intercalació

- Consistència seqüencial

$P = \{ p_0, p_1, p_2 \}$

$Q = \{ q_0, q_1, q_2 \}$

Una execució vàlida de P i Q:

$p_0, p_1, p_2, q_0, q_1, q_2$

o

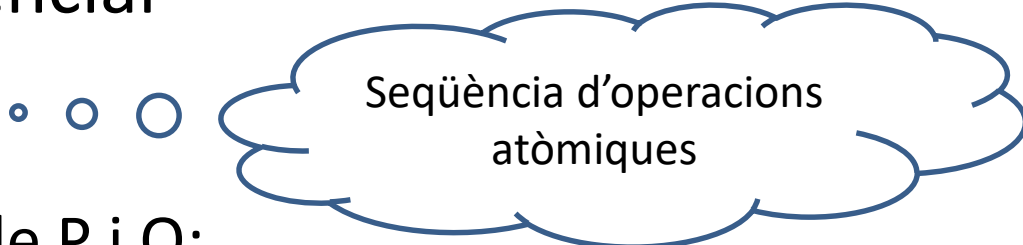
$q_0, q_1, q_2, p_0, p_1, p_2$

$p_0, q_0, p_1, q_1, p_2, q_2;$

També ho compleix

Consistència seqüencial:

$p_1$  s'ha d'executar després de  $p_0$  i abans de  $p_2$



Seqüència d'operacions  
atòmiques

- Si aquestes instruccions accedeixen o modifiquen variables compartides els resultats poden ser diferents -> **Seqüència no determinista d'execució**

# Problemes de la intercalació

- Programa seqüencial

`a = a + 1`

`b = b + a`

`print "a, b:", a, b`

Molts llenguatges de programació estan dissenyats per especificar i executar instruccions seqüencials

El resultat: a, b: [1 1], [2 3], [3 6], [4 10], [5 15], ...

- Si executem aquest codi en dos processos independents (P i Q) sobre un sistema mono processador i {a i b} son variables compartides:

		Execució		
Procés P	Procés Q	a	b	Mostra
....		0	0	
a = a + 1		1	0	
	a = a + 1	2	0	
	b = b + a	2	2	
	print "a, b:", a, b			2 2
	....			
b = b + a		2	4	
print "a, b:", a, b				2 4

Erroni

Condió de carrera

# Problemes de la intercalació

- Programa molt simple

comp += 1

assemblador de processadors MIPS



```
lw r1, comp(r0) ; Carrega el contingut de "comp" a r1
add r1, r1, 1    ; Incrementa el contingut del registre r1
sw r1, comp(r0) ; Guarda el valor de r1 a "comp"
```

- Si s'executa dos cops: -> comp = 2

		r1	comp
lw r1, comp(r0)		0	0
	lw r1, comp(r0)	0	0
	add r1, r1, 1	1	0
	sw r1, comp(r0)	1	1
		0	1
add r1, r1, 1		1	1
sw r1, comp(r0)		1	1



Condicíó de carrera

# Problemes de la intercalació

## Exemples en diferents llenguatges

```
for i in range(5000000):
```

```
    comp += 1
```

- Si aquest codi s'executa amb dos fils diferents, al final de l'execució el valor de **comp** hauria de ser 10.000.000, però cap obté el valor correcte.
- El resultat de qualsevol dels seus execucions és similar a les següents:
  - En C: valor de **comp**: 5.785.161
  - En Payton: valor de **comp**: 7.737.989
  - Sobre una raspberry Pi i Payton: valor de **comp**: 7.496.983

# Planificació

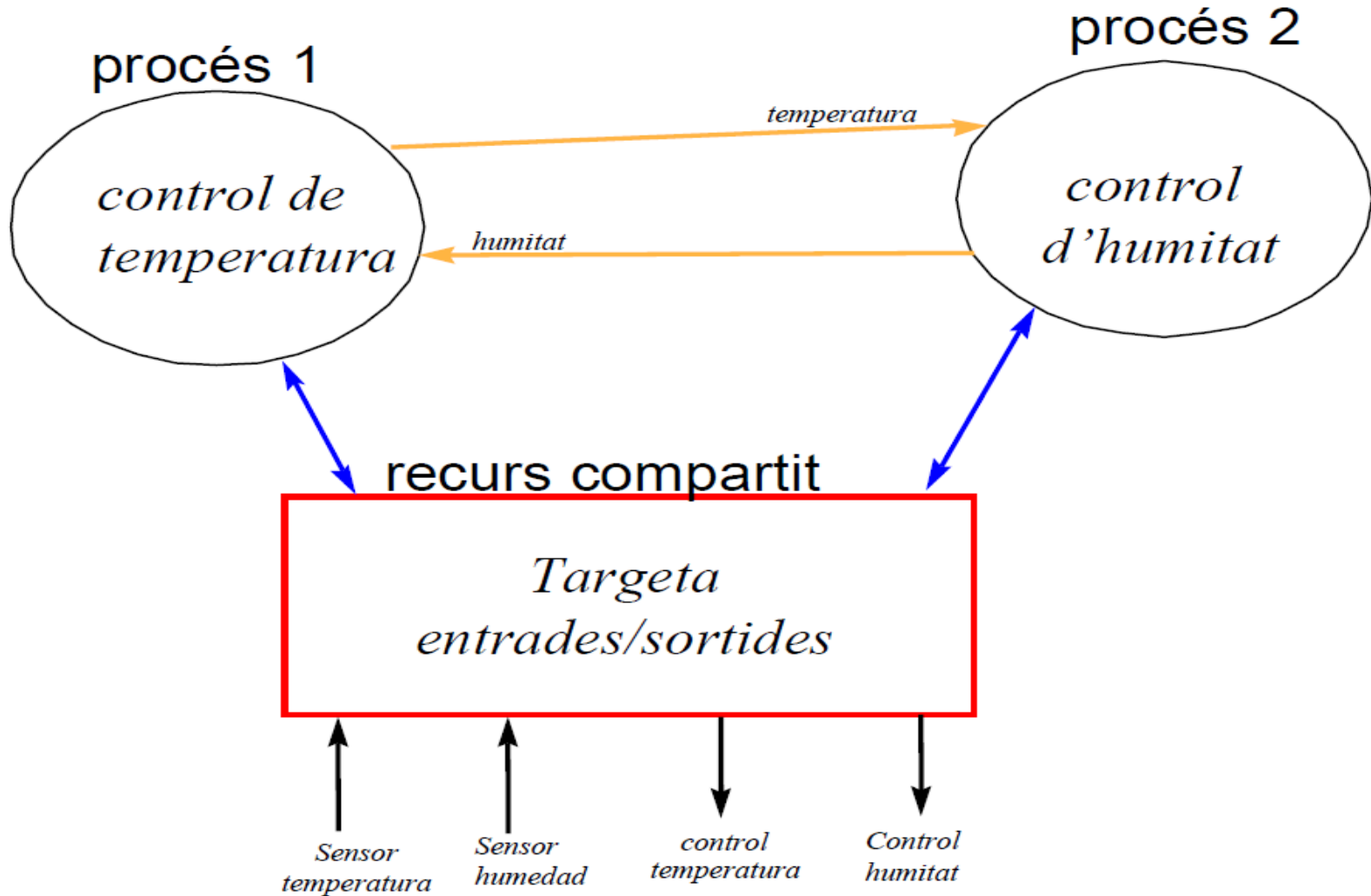
- Els processos poden ésser :
  - Independents
  - Cooperatius
- En qualsevol moment es pot produir un canvi de procés.
- Durant el disseny dels processos no s'ha de suposar res sobre l'ordre relatiu en que s'executen.
- En els casos en que sigui necessari un ordre relatiu s'ha de forçar.
- En el cas de processos independents és dissenya com si el sistema fos l'únic procés del sistema.

# Comunicació i sincronització

- Les majors dificultats associades a la programació concurrent es deriven de la interacció entre processos. El correcte funcionament d'un programa concurrent depèn críticament de la **sincronització i comunicació** entre els processos.
- **La sincronització:** és el compliment de certes condicions en l'ordre d'execució de les accions de diferents processos.  
Es pot entendre com el control de l'execució de 2 o més processos interactuant de manera que realitzin o no la mateixa operació simultàniament.
- **La comunicació:** és el pas d'informació d'un procés a un altre.

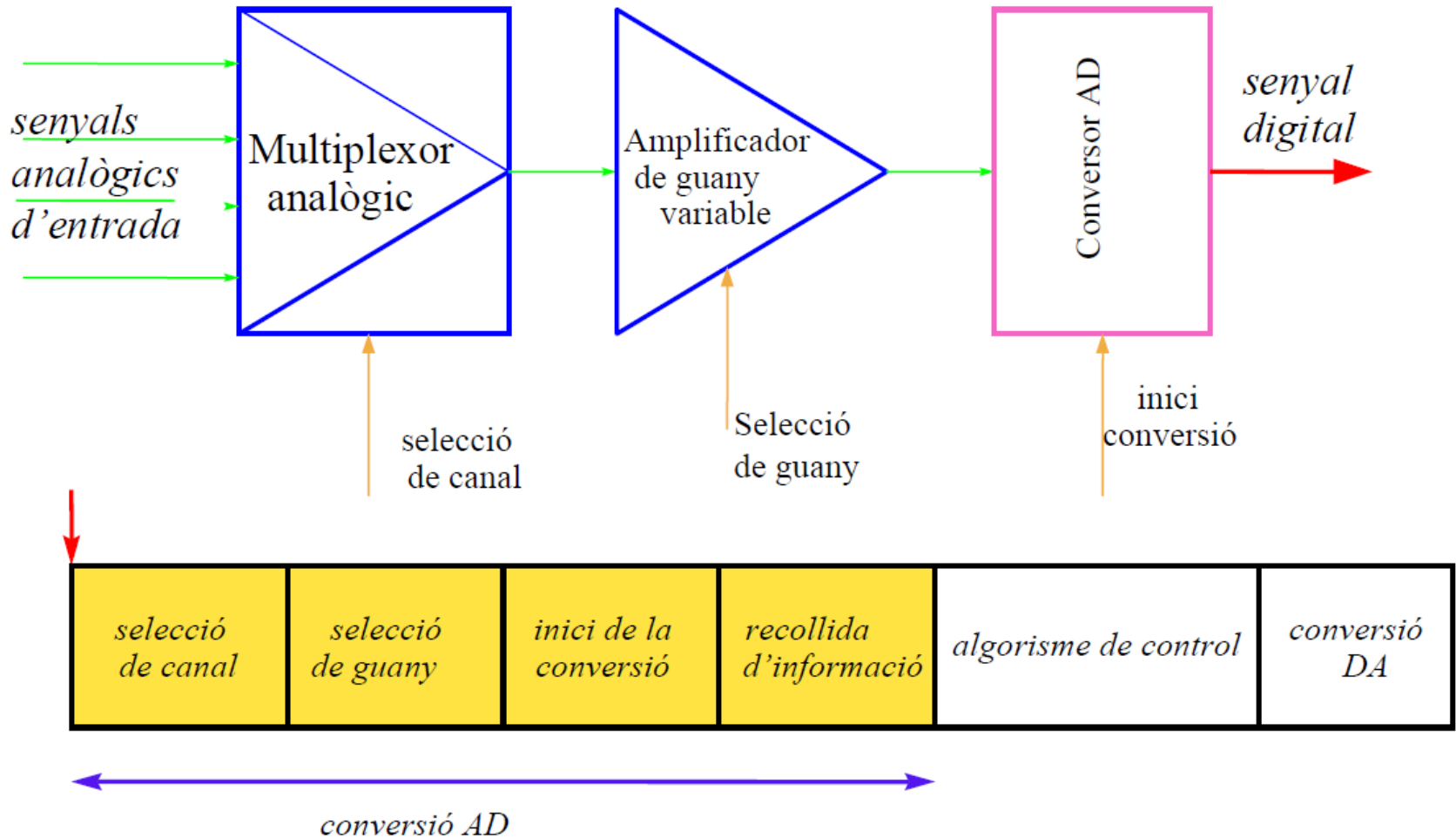
Ambdós conceptes estan units, ja que algunes formes de comunicació requereixen sincronització, i la sincronització pot ser considerada com una comunicació sense continguts.

# Comunicació i sincronització entre processos





# Comunicació i sincronització entre processos



# Comunicació i sincronització entre processos

## Procés 1

mentre no\_final fer  
canal = 0;  
guany = 2;  
Inici conversió;  
Esperar final conversió;  
**temp** = Recollir informació;  
C\_temp = f( **temp**, **humi** )  
Conversió DA  
Retard x  
fmentre

## Procés 2

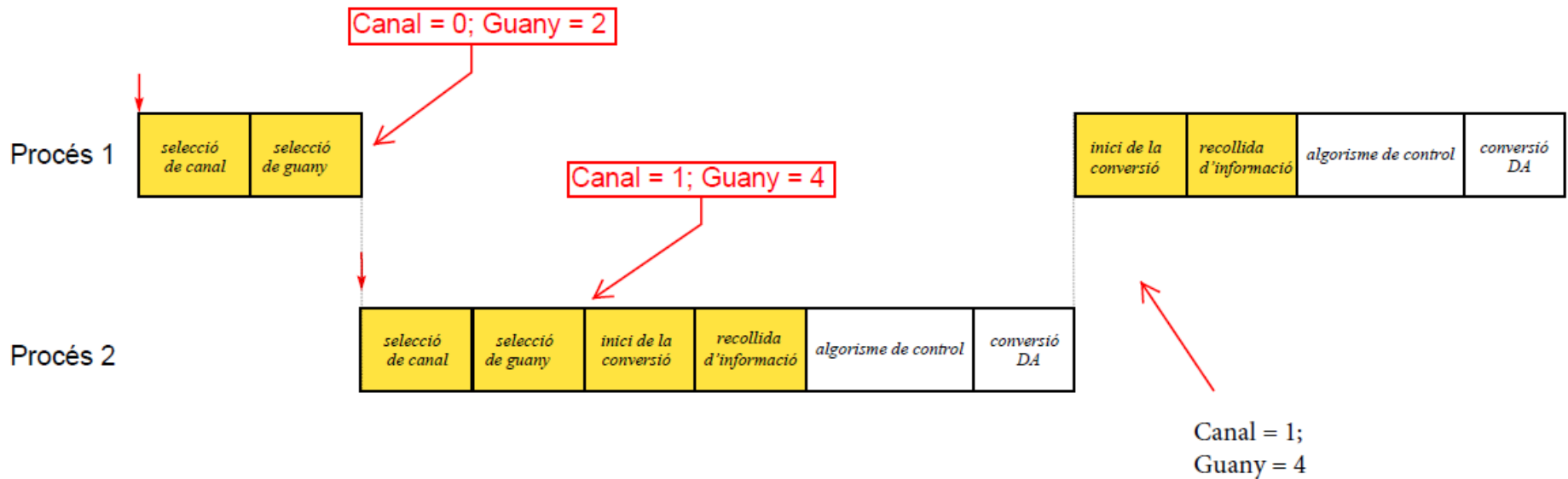
mentre no\_final fer  
canal = 1;  
guany = 4;  
Inici conversió;  
Esperar final conversió;  
**humi** = Recollir informació;  
C\_humi = g( **temp**, **humi** )  
Conversió DA  
Retard y  
fmentre

# Comunicació i sincronització entre processos

- Podem suposar la següent execució:

Procés 1 -> Control de temperatura (Canal = 0; Guany = 2)

Procés 2 -> Control d'humitat (Canal = 1; Guany = 4)



**Comunicació:** Les variables *temp* i *humi* serveixen per fer la comunicació entre els dos processos. En un procés es modifica i a l'altre es llegeix. No dona problemes de concurrència.

**Sincronització:** Hi ha una competència pels recursos????

## Comunicació i sincronització entre processos

- **Operació atòmica** : conjunt d'instruccions que s'han d'executar de forma consecutiva sense interrupcions.
- Quan els recursos s'han d'accedir mitjançant operacions atòmiques es diu que s'han d'accedir en **exclusió mútua**.
- El tros de codi que s'ha d'executar en exclusió mútua rep el nom de **secció crítica**.

# Sincronització entre processos

- Exclusió mútua

var mutex: semàfor; (\* inicialitzat a 1 \*)

```
procés P1;  
  X;  
  wait (mutex);  
    Y; % Secció crítica  
  signal (mutex);  
  Z;  
end P1;
```

```
procés P2;  
  A;  
  wait (mutex);  
    B; % Secció crítica  
  signal (mutex);  
  C;  
end P2;
```

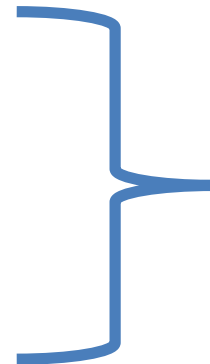
Incrementa mutex

Si mutex val 1 ->  
 continua i decrementa mutex  
Si mutex val zero ->  
 S'espera

# Comunicació i sincronització entre processos

## Procés 1

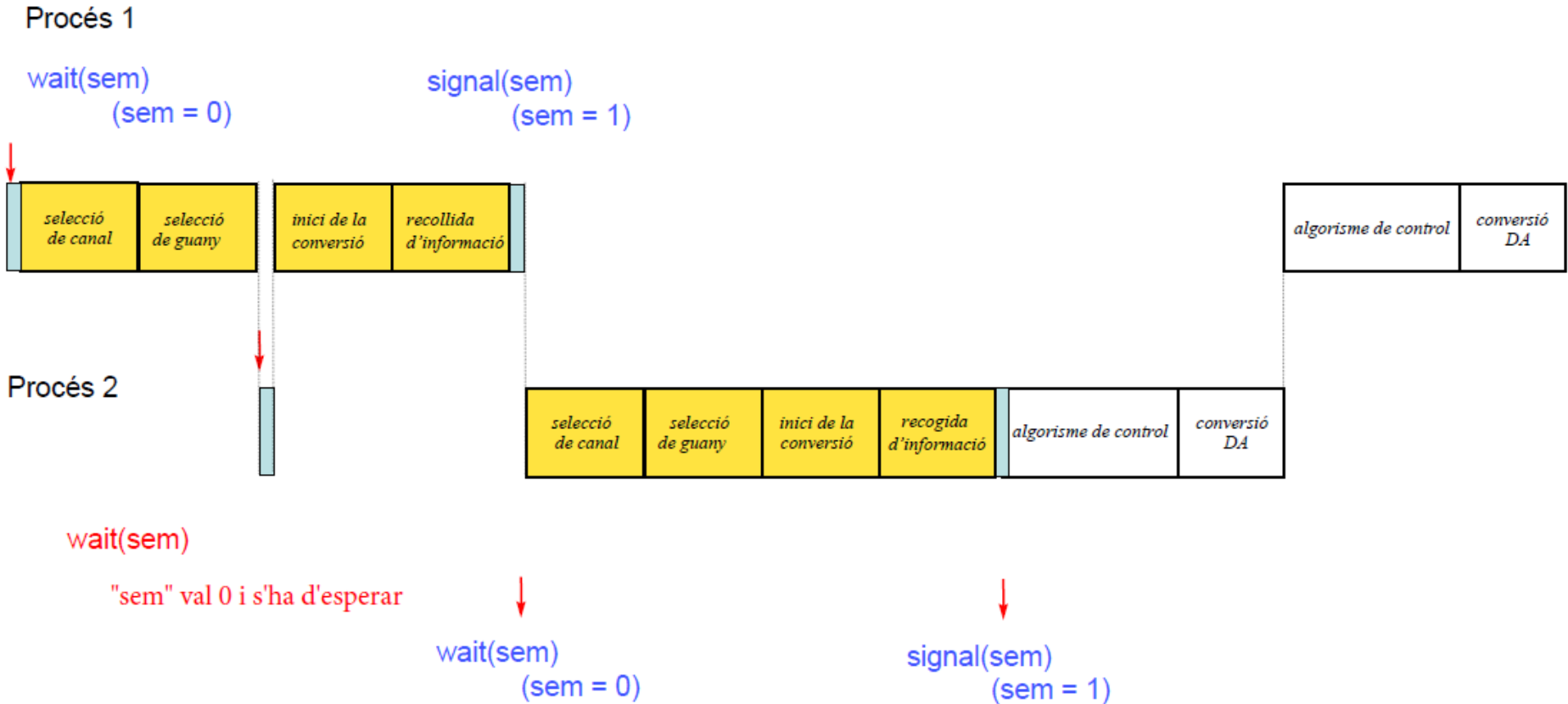
```
mentre no_final fer  
  wait (sem);  
    canal = 0;  
    guany = 2;  
    Inici conversió;  
    Esperar final conversió;  
    temp = Recollir informació;  
  signal (sem);  
  C_temp = f( temp, humi)  
  Conversió DA  
  retard  
fmentre
```



Secció crítica

# Comunicació i sincronització entre processos

- Podem suposar la següent execució:





# Comunicació i sincronització entre processos

- El correcte funcionament del sistema depèn de la sincronització i la comunicació entre els diferents processos.
  - ✓ **Sincronització** : Emprada per indicar que en certs punts del codi es compleixen algunes restriccions.
  - ✓ **Comunicació**: El pas d'informació entre diferents processos.
- La comunicació i la sincronització estan lligades. Ja que el pas d'informació requereix una sincronització.
  - La **comunicació** -> en variables compartides o en el pas de missatges.
  - La **sincronització** -> en espera activa i semàfors

# Sincronització entre processos

- **Espera activa**

- Una manera simple de sincronització és activar o desactivar indicadors (flags)
- Encara que pot funcionar bé en alguns casos no està clar que funcioni bé si no es disposa d'accions atòmiques (*test & set*)
- El mecanismes d'espera activa són ineficients i poden donar lloc a càrregues molt grans al sistema (ex. *Multiprocessor, memory bus or network*)



# Sincronització entre processos

- **Semàfors**

- Un semàfor ( $S$ ) és una variable sencera sense signe que es pot modificar mitjançant dos procediments  $P$  (or *WAIT*) i  $V$  (or *SIGNAL*)
- $WAIT(S)$ : Si el valor de  $S$  és  $> 0$  aleshores es decrementa el seu valor en 1; en cas contrari es retarda l'execució fins que  $S > 0$  (i aleshores decrementa el seu valor).
- $SIGNAL(S)$ : Incrementa el valor de  $S$  en una unitat.
- $WAIT$  i  $SIGNAL$  són atòmiques (indivisible). Dos processos que executen simultàniament  $WAIT$  sobre el mateix semàfor no es poden interferir.



# Sincronització entre processos

El procés 1 (P1) per poder executar "Y", necessita que s'hagi executat "A" del procés 2 (P2)

var consyn : semàfor (\* inicialització a 0 \*)

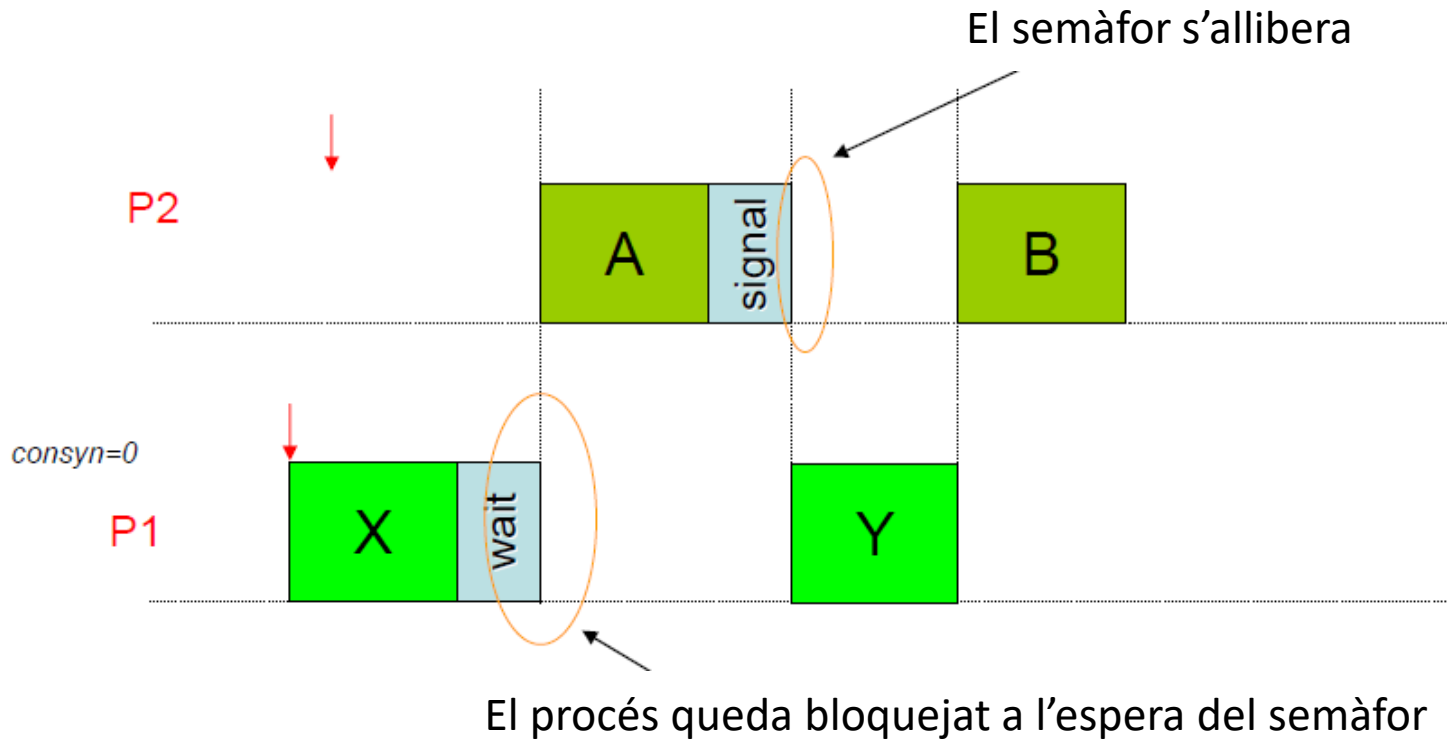
```
proces P1;  
  (* Procés que espera *)  
  X;  
  wait (consyn)  
  Y;  
end P1;
```

Espera que s'activi "consyn".

```
proces P2;  
  (* Procés que inicia *)  
  A;  
  signal (consyn)  
  B;  
end P2;
```

Activa "consyn" (++)

# Sincronització entre processos



Seguint aquest plantejament es pot garantir que el bloc A s'executarà sempre abans que el Y.

# Comunicació entre processos

- **Variables compartides**

- L'ús de variables compartides sense sincronització és problemàtic i insegur.
- La part del codi que accedeix a les variables compartides s'ha d'accedir en exclusió mútua

```
mentre ocupat fer  
fmentre  
ocupat=1  
Seccio_critica  
ocupat=0
```



- Sincronització
- Operació atòmica

# Comunicació entre processos

- **Pas de missatges**

- Un missatge és una informació estructurada que envia un procés a un altre mitjançant un canal de comunicació.
- El pas de missatges és imprescindible en sistemes distribuïts ja que no hi ha recursos directament compartits per intercanviar informació entre els processos.
- És una tècnica utilitzada en la programació concurrent per aportar sincronització entre processos i permetre l'exclusió mútua, de manera similar a com es fa amb els semàfors, monitors, etc.
- No precisa de memòria compartida, per la qual cosa és molt important en la programació per a sistemes distribuïts.
- Els elements principals que intervenen en el pas de missatges són el procés que envia, el que el rep i el missatge.
- Hi ha dos tipus de passos de missatges:
  - **Asíncron:** El procés que envia no espera que sigui rebut el missatge enviat. Aquests pot ser que tinguin una bústia per mantenir els missatges que s'han enviat prèviament i no han estat rebuts encara.
  - **Síncron:** El procés que envia el missatge, espera que aquest sigui rebut, abans de generar i enviar un altre missatge.