

# Systemprogrammierung

## Prozesssynchronisation: Befehlssatzebene

Wolfgang Schröder-Preikschat

Lehrstuhl Informatik 4

7. Juni 2011

# Prozesssynchronisation auf der Befehlssatzebene

**Alleinstellungsmerkmal** dieser Abstraktionsebene sind allgemein die in der **CPU** manifestierten Fähigkeiten eines Rechensystems, hier:

- (a) in Bezug auf die Bereitstellung von Spezialbefehlen und
- (b) hinsichtlich der Semantik dieser Befehle zur Prozessverarbeitung

Techniken zur Synchronisation gleichzeitiger Prozesse können demzufolge nur auf sehr einfache, elementare Konzepte zurückgreifen

zu (a) die Möglichkeit, externe/interne Prozesse aussperren zu können

- Unterbrechungssperre
- Schlossvariable, Umlaufsperre

X

X

zu (b) die Möglichkeit, kritische Abschnitt so ausformulieren zu können, dass gleichzeitige Prozesse nicht ausgesperrt werden

- nichtblockierende Synchronisation

X

# Gliederung

- 1 Unterbrechungssteuerung
  - Prinzip
  - Implementierung
- 2 Schlossvariable
  - Definition
  - Implementierung
  - Diskussion
- 3 Nichtblockierende Synchronisation
  - Prinzip
  - Elementaroperation
  - Anwendung
  - Diskussion
- 4 Zusammenfassung
- 5 Anhang

# Kontrolle asynchroner Programmunterbrechungen

Ansatz: asynchrone Programmunterbrechungen entweder verhindern oder tolerieren, und zwar durch **Verzögerung der...**

**überlappenden Aktivität**  $\mapsto$  pessimistisches Verfahren

- Spezialbefehle der  $\left. \begin{array}{l} \text{Ebene}_2: \text{ cli, sti (x86)} \\ \text{Ebene}_3: \text{ sigprocmask (POSIX)} \end{array} \right\}$  „hart“

**überlappten Aktivität**  $\mapsto$  optimistisches Verfahren

- durch Spezialbefehle und Programme der Ebene<sub>2</sub>:

**CISC**  $\hookrightarrow$  CAS (IBM 370, m68020+), CMPXCHG (i486+)

**RISC**  $\hookrightarrow$  LL/SC (DEC Alpha, MIPS, PowerPC)

- ohne Spezialbefehle  $\rightsquigarrow$  BS/BST „weich“

**Unterbrechungen sperren: einfach — aber nicht immer zweckmäßig**

- Faustregel: harte Synchronisation ist möglichst zu vermeiden

# Wiedersehen mit einem alten Problem: Überlapptes Zählen

```
int wheel = 0;
```

## Plötzlich...

```
void __attribute__((interrupt))  
niam () {  
    wheel++;  
}
```

## Schlecht...

```
main () {  
    for (;;)   
        printf("%u\n", wheel++);  
}
```

## Wettlaufsituation

- kritischer Abschnitt: ++
- Laufgefahr vorbeugen
- ELOP `int fai(int*)`
- **unteilbares Zählen** konstruktiv und problemadäquat sicherstellen

## Besser...

```
main () {  
    for (;;)   
        printf("%u\n", fai(&wheel));  
}
```

# Verhinderung vs. Tolerierung von *Interrupts*

## Verhinderung

```
int fai (int *ref) {  
    int aux;  
  
    asm volatile ("cli");  
    aux = (*ref)++;  
    asm volatile ("sti");  
  
    return aux;  
}
```

- Komplexbefehl der Ebene<sub>3</sub>
- privilegierte Befehle `cli/sti`
- Elementaroperation des BS

## Tolerierung

```
int fai (int *ref) {  
    int aux = 1;  
  
    asm volatile ("xaddl %0,%1"  
        : "=g" (aux), "=g" (*ref)  
        : "0" (aux), "1" (*ref));  
  
    return aux;  
}
```

- Komplexbefehl der Ebene<sub>2</sub>
- unprivilegierter Befehl `xadd`
- Elementaroperation der CPU

## Beachte: Multiprozessorbetrieb

- die Befehle haben nur lokale Signifikanz für „ihren“ Prozessor(kern)

# Unterbrechungssperre: x86

```
typedef unsigned short irq_t; /* flags register placeholder */

void irq_block();           /* disable interrupts at CPU */
void irq_admit();           /* enable interrupts at CPU */

irq_t irq_avert();          /* save CPU interrupt level then block */
void irq_treva(irq_t);      /* restore saved CPU interrupt level */
```

```
void irq_block() {
    asm volatile("cli");
}
```

```
void irq_admit() {
    asm volatile("sti");
}
```

```
irq_t irq_avert() {
    irq_t flags;
    asm volatile(
        "pushf; pop %0; cli"
        : "=g" (flags));
    return flags;
}
```

```
void irq_treva(irq_t flags) {
    asm volatile(
        "push %0; popf"
        : : "g" (flags));
}
```

# Schutz kritischer Abschnitte durch Unterbrechungssperre

## solo-Optionen: Unterbrechungssperre

```
typedef irq_t solo_t;
```

```
#define CS_ENTER(solo) irq_block()  
#define CS_LEAVE(solo) irq_admit()
```

```
#define CS_ENTER(solo) *solo = irq_await()  
#define CS_LEAVE(solo) irq_treva(*solo)
```

- für unverschachtelte KA
- ohne Zustandssicherung
- für verschachtelte KA
- mit Zustandssicherung

## Beachte: Unabhängige gleichzeitige Prozesse

- werden unnötig zurückgehalten, obwohl sie den KA nicht durchlaufen

## Beachte: Unterbrechungsverzögerung

- die größte WCET<sup>a</sup> aller durch Unterbrechungssperre gesicherten KA
- erhöhtes Risiko des Verlusts von Unterbrechungsanforderungen

---

<sup>a</sup>Abk. für (engl.) *worst case execution time*.



# Gliederung

- 1 Unterbrechungssteuerung
  - Prinzip
  - Implementierung
- 2 **Schlossvariable**
  - Definition
  - Implementierung
  - Diskussion
- 3 Nichtblockierende Synchronisation
  - Prinzip
  - Elementaroperation
  - Anwendung
  - Diskussion
- 4 Zusammenfassung
- 5 Anhang

## Schlossvariable (engl. *lock variable*)

**Datentyp**, der zwei grundlegende Operationen definiert:

**acquire** (auch: *lock*)  $\models$  Eintrittsprotokoll

- verzögert einen Prozess, bis das zugehörige Schloss offen ist
  - bei geöffnetem Schloss fährt der Prozess unverzögert fort
- verschließt das Schloss („von innen“), wenn es offen ist

**release** (auch: *unlock*)  $\models$  Austrittsprotokoll

- öffnet ein Schloss, ohne den öffnenden Prozess zu verzögern

Implementierungen dieses Konzepts werden auch als **Schlossalgorithmen** (engl. *lock algorithms*) bezeichnet

# Schloßalgorithmus: Prinzip — mit Problem(en)

```
typedef struct lock {
    volatile bool busy;    /* status of critical section */
    ...                  /* optional stuff needed for other variants */
} lock_t;
```

## Laufgefahr

```
void lv_acquire (lock_t *lock) {
    while (lock->busy);
    lock->busy = true;
}
```

```
void lv_release (lock_t *lock) {
    lock->busy = false;
}
```

- die Phase vom Verlassen der Kopfschleife bis zum Setzen der Schloßvariablen ist kritisch
- gleichzeitige Prozesse können das Schloß geöffnet vorfinden, dann jeweils schließen und gemeinsam den kritischen Abschnitt belegen

## Abprüfen und setzen (engl. *test and set*, TAS) der Schloßvariablen

- muss als **Elementaroperation** und wirklich atomar ausgelegt sein

# Schlossvariable atomar abprüfen und setzen

## Kritischer Abschnitt: *solo\_t*

```
int tas(lock_t *lock) {
    bool busy;

    CS_ENTER(&lock->gate);
    busy = lock->busy;
    lock->busy = true;
    CS_LEAVE(&lock->gate);

    return busy;
}
```

`lock_t` mit `solo`-Option:

- Verdrängungssperre *oder*
- Unterbrechungssperre
- untauglich für Multiprozessoren

## Elementaroperation: x86

```
int tas(volatile bool *lock) {
    bool busy;

    busy = true;
    asm volatile("lock xchgb %0,%1"
        : "=q" (busy), "=m" (*lock)
        : "0" (busy));

    return busy;
}
```

`lock` • „*read-modify-write*“

- atomarer Buszyklus

`xchgb` • Operandenaustausch

- tauglich für Multiprozessoren

# Umlaufsperr (engl. *spin lock*)

## „Drehschloss“

```
void lv_acquire (lock_t *lock) {  
    while (TAS(lock));  
}
```

**TAS** kommt in zwei Varianten (S. 12):

↳ `int tas(lock_t *)`

↳ `int tas(volatile bool *)`

## Gefahr von Leistungsabfall

- pausenloses Schleifen allein nur mit TAS:
  - (a) erhöht das Risiko, Anforderungen von Programmunterbrechungen oder Prozessverdrängungen zu verpassen
    - die Unterbrechungs- bzw. Verdrängungssperre ist fast nur noch gesetzt
  - (b) hindert andere Prozessoren am Buszugang bzw. sorgt für eine überaus hohe Last im Kohärenzprotokoll des Zwischenspeichers
    - der Prozessor führt fast nur noch „read-modify-write“-Zyklen durch
- das Problem verschärft sich massiv, wenn (viele) gleichzeitige Prozesse den **Wettstreit** (engl. *contention*) um das „Drehschloss“ aufnehmen

# Sensitive Umlaufsperr

## Nichtinvasives Warten

```
void lv_acquire (lock_t *lock) {
    do {
        while (lock->busy);
    } while (TAS(lock));
}
```

## Zurücktretendes Warten

```
void lv_acquire(lock_t *lock) {
    while (true) {
        while (lock->busy);
        if (!TAS(lock)) break;
        lv_backoff(lock);
    }
}
```

- nur lesender Zugriff beim Warten
- Zwischenspeicherzeile gemeinsam benutzbar (MESI, [4])
- einmal „*read-modify-write*“ (TAS)
- beruhigend für den Busverkehr

Eigenschaften wie zuvor, zusätzlich:

- Wettstreit (engl. *contention*) aus dem Wege gehend
- zusätzliche Wartezeit („*back-off*“) nach gescheitertem TAS
- prozessspezifisch, ansteigend

## Exponentielles Zurücktreten (engl. *exponential back-off*)

- beschränkte Wartezeitverdopplung mit jedem gescheitertem Versuch

## Aktives Warten (engl. *busy waiting*)

**Unzulänglichkeit der Schlosalgorithmen:** der aktiv wartende Prozess. . .

- kann keine Änderung der Bedingung herbeiführen, auf die er wartet
- behindert andere Prozesse, die sinnvolle Arbeit leisten könnten
- schadet damit letztlich auch sich selbst

*Je länger der Prozess den Prozessor für sich behält, umso länger muss er darauf warten, dass andere Prozesse die Bedingung erfüllen, auf die er selbst wartet.*

- in den meisten Fällen sind Effizienzeinbußen in Kauf zu nehmen
- es sei denn, jeder Prozess hat seinen eigenen realen Prozessor(kern)

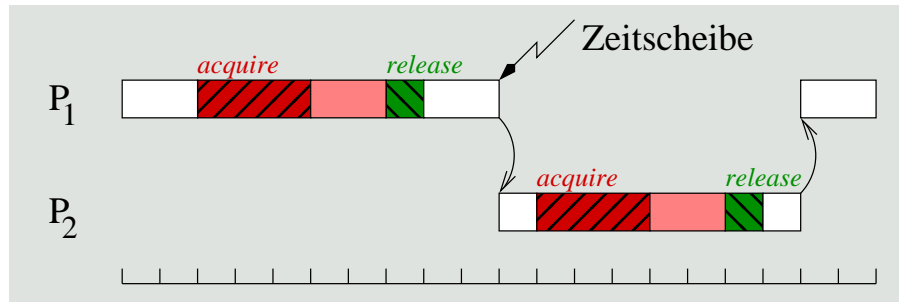
### Allgemein ein nur bedingt effektives Verfahren

notwendige Bedingung ● kurze Laufzeit des zu schützenden KA

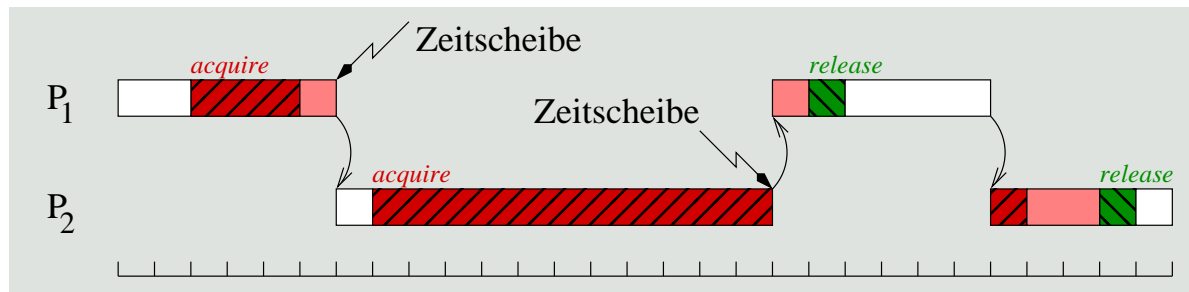
hinreichende Bedingung ● CPU-Abgabe nach gescheitertem Versuch

# Aktives Warten ohne Prozessorabgabe

„Spin locking considered harmful“



	$T_s$	$T_q$	$T_q/T_s$
$P_1$	12	12	1.0
$P_2$	8	8	1.0



	$T_s$	$T_q$	$T_q/T_s$
$P_1$	12	24	2.0
$P_2$	17	23	1.35

Verbesserung: Prozessorabgabe in der Warteschleife (vgl. S. 34)

laufend  $\mapsto$  bereit      in Laufbereitschaft bleiben      *ps\_forgo*  
 laufend  $\mapsto$  blockiert      schlafend die Schlossfreigabe erwarten      *ps\_sleep*



# Gliederung

- 1 Unterbrechungssteuerung
  - Prinzip
  - Implementierung
- 2 Schlossvariable
  - Definition
  - Implementierung
  - Diskussion
- 3 Nichtblockierende Synchronisation**
  - Prinzip
  - Elementaroperation
  - Anwendung
  - Diskussion
- 4 Zusammenfassung
- 5 Anhang

# Blockierende Synchronisation „*considered harmful*“

Probleme von Schlossvariablen, Semaphore und Monitore

**Leistung** (engl. *performance*) insbesondere in SMP-Systemen [1]

- „*spin locking*“ reduziert ggf. massiv Busbandbreite

**Robustheit** (engl. *robustness*) „*single point of failure*“

- ein im kritischen Abschnitt scheiternder Prozess kann schlimmstenfalls das ganze System lahm legen

**Einplanung** (engl. *scheduling*) wird behindert bzw. nicht durchgesetzt

- un- bzw. weniger wichtige Prozesse können wichtige Prozesse „ausbremsen“ bzw. scheitern lassen
- **Prioritätsverletzung, Prioritätsumkehr** [3]
  - Mars Pathfinder [5, 2]

**Verklemmung** (engl. *deadlock*) einiger oder sogar aller Prozesse

# Optimistisches Verfahren der Synchronisation

Nebenläufigkeit unterstützen, nicht einschränken wie beim wechselseitigen Ausschluss

Koordinierung sich einander ggf. überlappender Aktivitäten, ohne dabei **gleichzeitige Prozesse** auszuschließen

- toleriert (pseudo-) parallele Programmausführungen
  - parallel** • Multiprozessor, wirkliche Parallelität
  - pseudoparallel** • Uniprozessor, Parallelität durch Unterbrechungen
- die Verfahren greifen auf nichtprivilegierte Befehle der ISA zurück
  - CISC** • TAS, FAA, CAS bzw. CMPXCHG
  - RISC** • LL/SC
- d.h., sie funktionieren im Benutzer- wie auch im Systemmodus

## Beachte

- kein wechselseitiger Ausschluss  $\Rightarrow$  **Verklemmungsvorbeugung**
- die *benutzten* Befehle müssen „echte“ **Elementaroperationen**

# Muster nichtblockierender Synchronisation (NBS)

erledige NBS mit CAS;

wiederhole

ziehe *lokale Kopie* des Inhalts der *Adresse* einer globalen Variablen;  
verwende die Kopie, um einen neuen *lokalen Wert* zu berechnen;  
versuche CAS: sichere den *lokalen Wert* an die *Adresse*, wenn ihr  
Inhalt immer noch mit dem Wert der *lokalen Kopie* identisch ist;

solange CAS scheitert;

basta.

- pros
- Tolerierung beliebiger Überlappungsmuster
  - transparent für die Einplanung: keine Prioritätsumkehr
  - **Verklemmungsvorbeugung**: kein wechselseitiger Ausschluss
  - Robustheit: keine hängenden Sperren bei Programmabbrüchen
- cons
- Wiederverwendung sequentieller Altsoftware unmöglich
  - Gefahr von **Verhungerung** (engl. *starvation*) in simplen Lösungen
  - Entwicklung nebenläufiger Varianten im Regelfall nicht trivial

## Bedingte Wertzuweisung: *Compare and Swap*, CAS

```
int cas(word_t *ref, word_t exp, word_t val) {
    solo_t gate;      /* assume bus resp. interrupt lock */
    bool done;

    CS_ENTER(&gate);
    if (done = (*ref == exp)) *ref = val;
    CS_LEAVE(&gate);

    return done;
}
```

- ref** ● die Adresse des atomar, bedingt zu ändernden Speicherworts
- exp** ● der unter der Adresse `ref` erwartete alte Wert
- val** ● der unter der Adresse `ref` zu speichernde neue Wert
- die Speicherung erfolgt nur, wenn der unter `ref` gespeicherte Wert dem erwarteten Wert `exp` gleich
  - lag Gleichheit vor, liefert die Funktion *true*, anderenfalls *false*

## Bedingte Wertzuweisung: CAS als Spezialbefehl (x86)

```
ZF = (eax == *ref) ? (*ref = val, true) : (eax = *ref, false)
```

```
int cas(word_t *ref, word_t exp, word_t val) {
    unsigned char done;          /* "sete" writes to low byte of operand */

    asm volatile(
        "lock\n\t"              /* next comes atomic read-modify-write */
        "cpxchgl %2,%1\n\t"     /* conditional exchange of operands */
        "sete %0"               /* transfer value of zero flag (ZF bit) */
        : "=q" (done), "=m" (*ref)
        : "r" (val), "m" (*ref), "a" (exp)
        : "memory");

    return done;
}
```

`lock` ● setzt die Bussperre für den nachfolgenden Befehl

● zwingend für Multi(kern)prozessorsysteme, optional sonst

`cpxchgl` ● *compare & exchange*:  $ZF = true \rightarrow$  Speicherung erfolgt

`sete` ● definiert Variable `done` mit dem Wert der ZF-Flagge

# Sperrfreie (engl. *lock-free*) Wartestapelmanipulation

LCFS (Abk. für engl. *last come, first served*)

## Aufnahme in die Liste...

```
void lf_push(chain_t *head, chain_t *item) {
    do item->link = head->link;           /* is elected head */
    while (!CAS(&head->link, item->link, item)); /* try push item */
}
```

## Entnahme aus der Liste...

```
chain_t *lf_pull(chain_t *head) {
    chain_t *item;

    do if ((item = head->link) == 0) break; /* access head */
    while (!CAS(&head->link, item, item->link)); /* try pull item */

    return item;
}
```

```
#define CAS(r,e,v)    cas((word_t*)r, (word_t)e, (word_t)v)
```

# Problem ABA

Transaktion gelingt trotz zwischenzeitlicher Änderungen

Phänomen der nichtblockierenden Synchronisation auf Basis eines CAS, d.h., einer ELOP, die inhaltsbasiert arbeitet<sup>1</sup>

- angenommen zwei Fäden,  $F_1$  und  $F_2$ , stehen im Wettstreit um eine gemeinsame Variable  $V$ 
  - $F_1$  • liest den Wert  $A$  von  $V$ , speichert diesen als Kopie, wird dann allerdings vor dem  $CAS_V$  für unbestimmte Zeit verzögert
  - $F_2$  • durchläuft dieselbe Sequenz, schafft jedoch mittels  $CAS_V$  den Wert  $B$  an  $V$  zuzuweisen
    - anschließend wird (in einem weiteren Durchlauf dieser Sequenz) wieder der ursprüngliche Wert  $A$  an  $V$  zugewiesen
  - $F_1$  • setzt seine Ausführung mit  $CAS_V$  fort, erkennt, dass  $V$  den Wert  $A$  seiner Kopie speichert und überschreibt  $V$
- im Ergebnis kann dieses Überlappungsmuster dazu führen, dass  $F_1$  mittels  $CAS_V$  einen falschen Wert nach  $V$  transferiert

---

<sup>1</sup>Bei *Adressreservierung* wie z.B. mit LL/SC besteht dieses Problem nicht.



# Problem ABA: Wartestapel mit Wettlaufsituation

Ausgangszustand der (LCFS) Liste:  $head \rightarrow A \rightarrow B \rightarrow C$ ,  $head$  ist  $ref_{CAS}$ :

	$\mathfrak{M}$	Op.	CAS-Parameter			Liste
			*ref	exp	val	
1.	$F_1$	<i>pull</i>	A	A	B	unverändert
2.	$F_2$	<i>pull</i>	A	A	B	$ref \rightarrow B \rightarrow C$
3.	$F_2$	<i>pull</i>	B	B	C	$ref \rightarrow C$
4.	$F_2$	<i>push</i>	C	C	A	$ref \rightarrow A \rightarrow C$
5.	$F_1$	<i>pull</i>	A	A	<b>B</b>	$ref \rightarrow \mathbf{B} \rightarrow \text{☹}$ <b><math>A \rightarrow C</math> verloren</b>

1.  $F_1$  wird im *pull* vor CAS unterbrochen, behält lokalen Zustand bei
- 2.–4.  $F_2$  führt die Operationen komplett aus, aktualisiert die Liste
5.  $F_1$  beendet *pull* mit dem zum Zeitpunkt 1. gültigen lokalen Zustand

# Kritische Variable mittels „Zeitstempel“ absichern

**Abhilfe** besteht darin, den umstrittenen Zeiger (nämlich *item*) um einen problemspezifischen **Generationszähler** zu erweitern

- Etikettieren**
- Zeiger mit einem Anhänger (engl. *tag*) versehen
  - Ausrichtung (engl. *alignment*) ausnutzen, z.B.:

$$\text{sizeof}(\text{chain}_t) \rightsquigarrow 4 = 2^2 \Rightarrow n = 2$$

$\Rightarrow \text{chain}_t * \text{ ist Vielfaches von } 4$

$\Rightarrow \text{chain}_t *_{\text{Bits}[0:1]}$  immer 0

- Platzhalter für  $n$ -Bit Marke/Zähler in jedem Zeiger

## DCAS

- Abk. für (engl.) *double compare and swap*
- Marke/Zähler als elementaren Datentyp auslegen
  - *unsigned int* hat Wertebereich von z.B.  $[0, 2^{32} - 1]$
- zwei Maschinenworte (Zeiger, Marke/Zähler) ändern

- *push* bzw. *pull* verändern sodann den Zeigerwert um eine Generation

## Generationszähler „*considered harmful*“?

### Abhilfe (engl. *workaround*) zum ABA-Problem $\leadsto$ Bedingte Lösung

- die Effektivität des Lösungsansatzes steht und fällt mit dem für den Generationszähler definierten **endlichen Wertebereich**
  - dessen Auslegung letztlich vom jeweiligen Anwendungsfall abhängt
- **Überlappungsmuster** gleichzeitiger Prozesse haben Einfluss auf den für den Generationszähler zur Verfügung zu stellenden Wertebereich
  - bestimmt durch Zusammenspiel *und* Anzahl der wettstreitigen Fäden
  - ein Bit kann reichen, ebenso, wie ein *unsigned int* zu klein sein kann
- diese, dem jeweiligen Anwendungsfall zu entnehmenden Muster zu entdecken, ist zumeist schwer und nicht selten unmöglich

**Vorbeugung** (engl. *prevention*) muss zuerst kommen — sofern machbar:

- beliebige Überlappungsmuster konstruktiv (Entwurf) ausschließen
- oder auf **Adressreservierungsverfahren** der Hardware zurückgreifen
  - unterstützt nicht jede Hardware, ist nur typisch für RISC
  - z.B. ELOP-Paar *load linked, store conditional* (LL/SC) verwenden

## Wiederholungsversuche — Aktives Warten?

Scheitern der etwa durch CAS<sup>2</sup> abzuschließenden **Transaktion** zieht die Wiederholung des kompletten Vorbereitungsvorgangs nach sich

- je höher der Grad an Wettstreitigkeit unter gleichzeitigen Prozessen, umso höher die Wahrscheinlichkeit, dass CAS scheitert
- ein zur Umlaufsperrung sehr ähnliches Problem ergibt sich, das jedoch durch **sensitive Techniken** gleicher Art lösbar ist (vgl. S. 13–14)
  - Häufigkeit von „*read-modify-write*“-Zyklen pro Durchlauf minimieren
  - prozessspezifisches Zurücktreten vom erneuten Transaktionsversuch
  - variable Wartezeiten, um Konflikte bei Wiederholungen zu vermeiden

### Unterschied zur Umlaufsperrung

- gleichzeitige Prozesse müssen nicht untätig darauf warten, dass ein kritischer Abschnitt frei ist, d.h., das TAS gelingt
- sie verlassen die Schleife jedoch erst, wenn das CAS gelingt, kommen in der Schleife allerdings mit ihren (lokalen) Berechnungen voran

---

<sup>2</sup>Für LL/SC-artige Elementaroperationen gilt dies ebenfalls.

# Gliederung

- 1 Unterbrechungssteuerung
  - Prinzip
  - Implementierung
- 2 Schlossvariable
  - Definition
  - Implementierung
  - Diskussion
- 3 Nichtblockierende Synchronisation
  - Prinzip
  - Elementaroperation
  - Anwendung
  - Diskussion
- 4 Zusammenfassung
- 5 Anhang

# Resümee

- **Unterbrechungssteuerung** ist leicht, aber nicht immer zweckmäßig
  - verlangt von den Prozessen besondere Rechte: **privilegierte Befehle**
  - unbeteiligte gleichzeitige Prozesse werden unnötig ausgesperrt
  - externe Ereignisse (*Interrupts*) können verloren gehen
  - ungeeignet für Multi(kern)prozessorsysteme: lokale Signifikanz
- die **Schlossvariable** kommt meist mit **Umlaufsperr**e zum Einsatz
  - pessimistischer Ansatz zum Schutz kritischer Abschnitte: *leicht*
    - gleichzeitige Prozesse werden als sehr wahrscheinlich angenommen
    - bezogen auf den jeweils zu schützenden kritischen Abschnitt
  - im Regelfall bedingen Leistungsanforderungen **sensitive Verfahren**
    - Häufigkeit von „*read-modify-write*“-Zyklen pro Durchlauf minimieren
    - prozessspezifisches Zurücktreten vom erneuten Schließversuch mit TAS
    - variable Wartezeiten, um Konflikte bei Wiederholungen zu vermeiden
  - als blockierende Synchronisation besteht hohe **Verklemmungsgefahr**
- **nichtblockierende Synchronisation** ist frei von Verklemmungen
  - optimistischer Ansatz zum Schutz kritischer Abschnitte: *schwer*
  - die Verfahren müssen ebenfalls sensitiv für Plattformeigenschaften sein

# Literaturverzeichnis

- [1] BRYANT, R. ; CHANG, H.-Y. ; ROSENBERG, B. S.:  
Experience Developing the RP3 Operating System.  
In: *Computing Systems* 4 (1991), Nr. 3, S. 183–216
- [2] JONES, M. B.:  
*What really happened on Mars?*  
[http://www.research.microsoft.com/~mbj/Mars\\_Pathfinder/Mars\\_Pathfinder.html](http://www.research.microsoft.com/~mbj/Mars_Pathfinder/Mars_Pathfinder.html),  
1997
- [3] LAMPSON, B. W. ; REDELL, D. D.:  
Experiences with Processes and Monitors in Mesa.  
In: *Communications of the ACM* 23 (1980), Febr., Nr. 2, S. 105–117
- [4] PAPAMARCOS, M. S. ; PATEL, J. H.:  
A Low-Overhead Coherence Solution for Multiprocessors with Private Cache Memories.  
In: *Proceedings of the 11th Annual International Symposium on Computer Architecture (ISCA '84), June 5–7, 1984, Ann Arbor, Michigan, USA*, ACM Press, 1984, S. 348–354
- [5] WILNER, D. :  
*Vx-Files: What really happened on Mars?*  
Keynote at the 18th IEEE Real-Time Systems Symposium (RTSS '97), Dez. 1997

# Gliederung

- 1 Unterbrechungssteuerung
  - Prinzip
  - Implementierung
- 2 Schlossvariable
  - Definition
  - Implementierung
  - Diskussion
- 3 Nichtblockierende Synchronisation
  - Prinzip
  - Elementaroperation
  - Anwendung
  - Diskussion
- 4 Zusammenfassung
- 5 Anhang



# Zurücktreten vom aktiven Warten mit Prozessorabgabe

```
void lv_backoff(lock_t *lock) {
    time_t t0, t1, t2;

    t0 = ps_pitch(pd_being());

    t1 = t_stamp();
    lv_suspend(lock);
    t2 = t_stamp();

    if (t_pitch(t1, t2) < t0)
        ps_delay(t0 - t_pitch(t1, t2));
}
```

## Prozessverwaltung

*ps\_pitch* definiert den Abstand zum nächsten Versuch

*ps\_delay* verzögert den Prozess: Prozessorabgabe

## Zeitverwaltung

*t\_stamp* liefert einen Zeitwert

*t\_pitch* berechnet Zeitabstand

## Beachte: Benutzte Abstraktionsebene

- Prozessorabgabe setzt ein Prozesskonzept voraus, das typischerweise von einem Betriebssystem bereitgestellt wird
- in dieser Implementierungsvariante wird die Umlaufsperr zu einem Konzept der Maschinenprogrammzebene

# Prozessorabgabe: passives Warten auf Freigabe der Sperre

## Laufbereit bleibend

```
void lv_suspend(lock_t *lock) {  
    ps_forgo();  
}
```

Effektivität hängt stark ab von der Umplanungsstrategie:

**RR** der Prozess kommt ans Ende der Bereitliste 😊

**sonst** seine (stat./dyn.) Priorität bestimmt die Listenposition

- ggf. landet er ganz vorne
- so dass er weiterläuft 😞

## Sperrfreigabe erwartend

```
void lv_suspend(lock_t *lock) {  
    ps_sleep(&lock->bell);  
}
```

**schlafen legende Schlossvariable** (engl. *sleeping lock*)

- Bedingungssynchronisation

## Angepasste Sperrfreigabe

```
void lv_release (lock_t *lock) {  
    lock->bolt = 0;  
    ps_rouse(lock);  
}
```

## Wach bleiben oder schlafen legen...

- eine Frage des jew. Anwendungsprofils und der Einplanungsstrategie