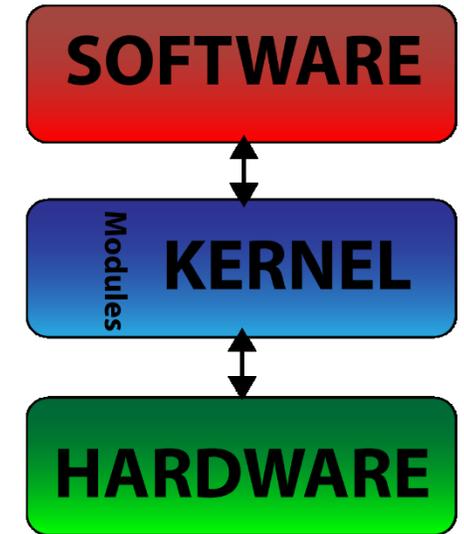
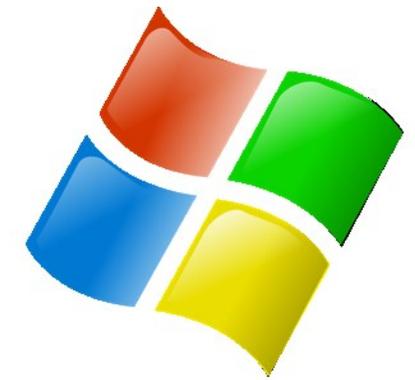




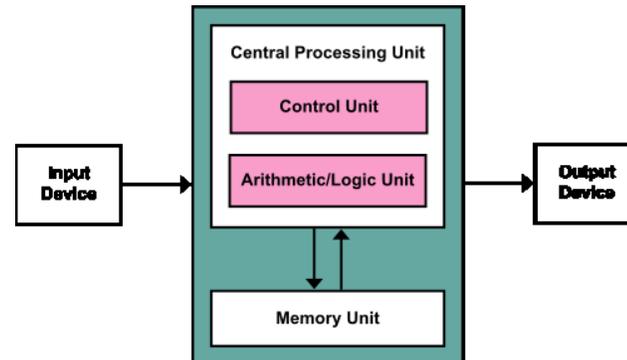
UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DELLA BASILICATA

*Corso di Sistemi Operativi
A.A. 2019/20*

Esercitazione Sincronizzazione



Docente:
Domenico Daniele
Bloisi



Novembre 2019

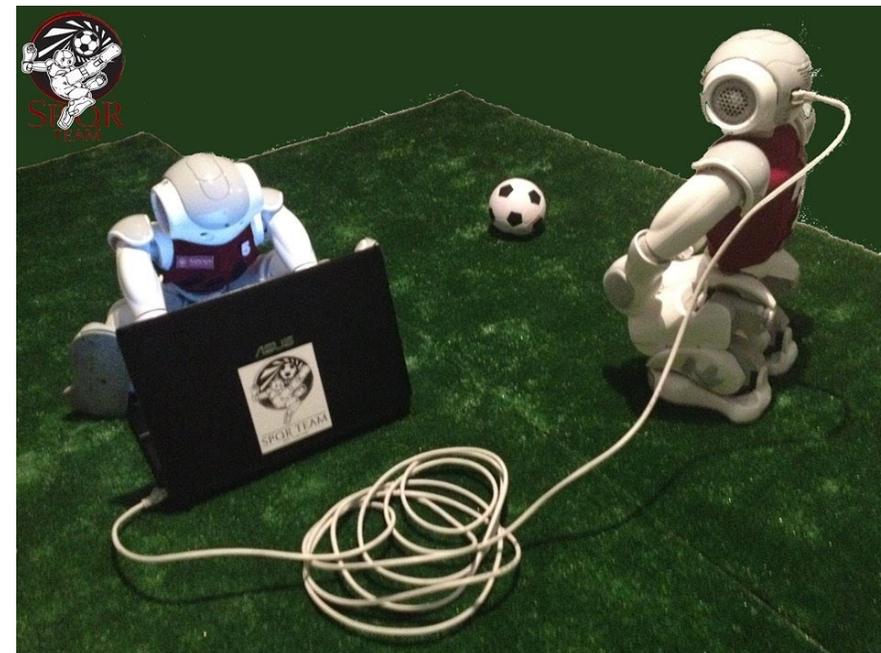
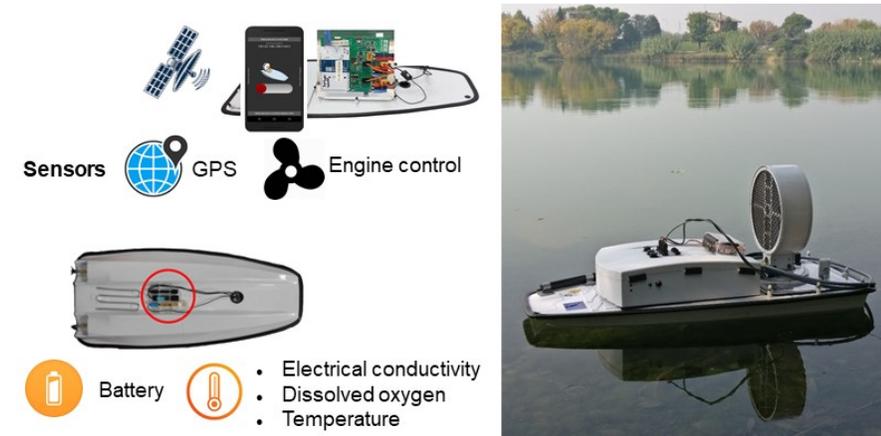
Domenico Daniele Bloisi

- Ricercatore RTD B
Dipartimento di Matematica, Informatica
ed Economia
Università degli studi della Basilicata

<http://web.unibas.it/bloisi>

- SPQR Robot Soccer Team
Dipartimento di Informatica, Automatica
e Gestionale Università degli studi di
Roma “La Sapienza”

<http://spqr.diag.uniroma1.it>



Ricevimento

- In aula, subito dopo le lezioni
- Martedì dalle 11:00 alle 13:00 presso:
Campus di Macchia Romana
Edificio 3D (Dipartimento di Matematica,
Informatica ed Economia)
Il piano, stanza 15

Email: domenico.bloisi@unibas.it



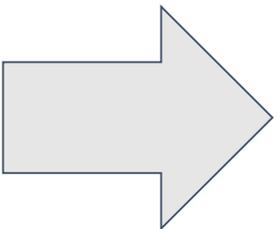
Domanda 1

Che cosa si intende con "sezione critica"?

Risposta alla Domanda 1

Una sezione critica (CS) è una porzione di codice in cui i dati condivisi da processi cooperanti possono essere manipolati

Quando un processo è in esecuzione nella sua sezione critica, nessun altro processo può essere in esecuzione nella propria sezione critica



Risposta alla Domanda 1

La sezione critica di un processo è sempre preceduta da una sezione di ingresso (entry section) e una sezione di uscita (exit section). Si veda lo schema a lato

Schema di codice per un processo contenente una sezione critica

```
while (true) {  
    sezione d'ingresso           entry section  
    sezione critica           critical section  
    sezione d'uscita         exit section  
    sezione non critica      remainder section  
}
```

Domanda 2

Perché è importante mantenere la sezione critica il più piccola possibile?

Risposta alla Domanda 2

Una sezione critica può essere eseguita da un unico processo/thread alla volta.

Questo significa che altri processi/thread saranno in attesa fino a che il thread nella sezione critica non avrà terminato la propria esecuzione.

Lunghe sezioni critiche portano ad un calo del throughput del sistema.

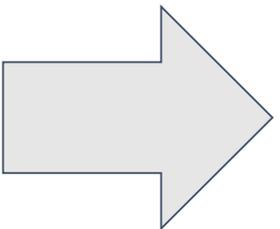
Domanda 3

Quali sono le differenze tra lock mutex e semafori?

Risposta alla Domanda 3

La principale differenza tra semafori e mutex è la seguente:

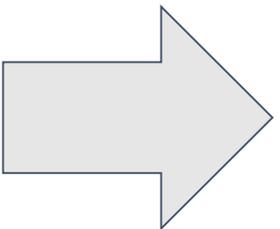
- un semaforo è un meccanismo di segnalazione (tramite le istruzioni `wait()` e `signal()` i processi possono indicare se stanno acquisendo o rilasciando la risorsa)
- un mutex è un meccanismo di blocco (un processo deve detenere il mutex prima di poter acquisire la risorsa).



Risposta alla Domanda 3

Quindi:

- un semaforo è un meccanismo di segnalazione tra processi e serve a condividere una risorsa che può essere usata contemporaneamente da un numero limitato di processi
- I mutex hanno lo scopo di proteggere una risorsa condivisa, in modo che più processi non possano accedervi contemporaneamente.



Risposta alla Domanda 3

Inoltre:

- Il valore di un semaforo può essere modificato da qualunque processo che acquisisca o rilasci la risorsa.
- Un mutex può rilasciato solo dal processo che aveva acquisto in precedenza il lock sulla risorsa.

Esercizio 1

- Sia S un semaforo inizializzato a 2
- Si consideri un programma avente la seguente sequenza di istruzioni

`wait(S)`

`wait(S)`

`signal(S)`

`wait(S)`

Il programma andrà in blocco?

Semafori

Un **semaforo S** è una variabile intera cui si può accedere, escludendo l'inizializzazione, solo tramite due operazioni atomiche predefinite: `wait()` e `signal()`.

```
wait(S) {  
    while(S <= 0)  
        ; /* busy wait */  
    S--;  
}
```

```
signal(S) {  
    S++;  
}
```

Soluzione Esercizio 1

Analizziamo come la sequenza di istruzioni vada a modificare il valore di S

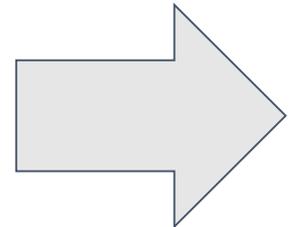
Inizialmente S vale 2

La prima `wait(S)` decrementa S da 2 a 1

La seconda `wait(S)` decrementa S da 1 a 0

La `signal(S)` incrementa S da 0 a 1

La terza `wait(S)` decrementa S da 1 a 0



Soluzione Esercizio 1

Possiamo concludere sostenendo che il programma non andrà in blocco

Esercizio 2

- Sia S un semaforo inizializzato a 2
- Si consideri un programma avente la seguente sequenza di istruzioni

`wait(S)`

`wait(S)`

`signal(S)`

`wait(S)`

`wait(S)`

Il programma andrà in blocco?

Soluzione Esercizio 2

Analizziamo come la sequenza di istruzioni vada a modificare il valore di S

Inizialmente S vale 2

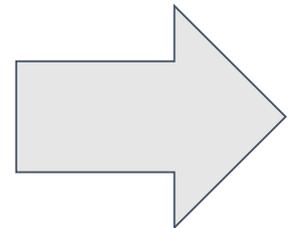
La prima `wait(S)` decrementa S da 2 a 1

La seconda `wait(S)` decrementa S da 1 a 0

La `signal(S)` incrementa S da 0 a 1

La terza `wait(S)` decrementa S da 1 a 0

La quarta `wait(S)` blocca il processo

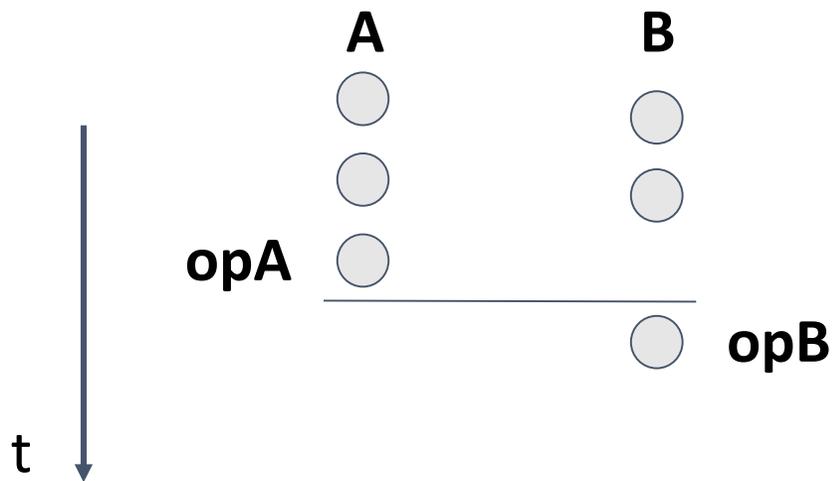


Soluzione Esercizio 2

Possiamo concludere sostenendo che il programma andrà in blocco

Esercizio 3

- Si supponga di avere due thread **A** e **B** in esecuzione concorrente
- Si vuole ottenere che **B** svolga l'operazione **opB** dopo che **A** abbia svolto **opA** (si veda la figura)



Fornire una soluzione al problema usando i semafori

Uso dei semafori

Si considerino i processi **P1** e **P2** che richiedano di eseguire l'istruzione I_1 prima dell'istruzione I_2

Per assicurare la corretta esecuzione dei due processi in modo concorrente creiamo un semaforo **S** inizializzato a 0 e usiamo `signal` e `wait` nel modo seguente

P1:

`I_1 ;`

`signal (S) ;`

P2:

`wait (S) ;`

`I_2 ;`

Soluzione Esercizio 3

Inizialmente S vale 0

A:

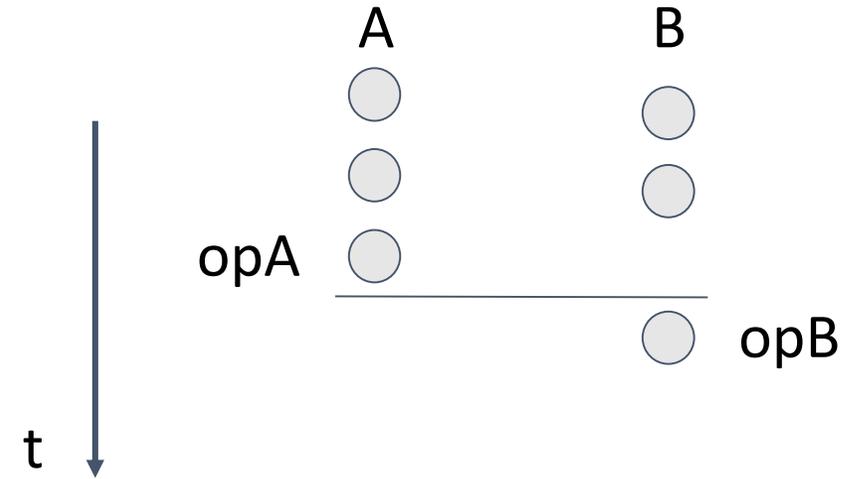
`opA;`

`signal(S);`

B:

`wait(S);`

`opB;`



Soluzione Esercizio 3

Verifica della soluzione proposta tramite l'analisi delle possibili sequenze di esecuzione

A (opA viene eseguita)
B (va in busy waiting perchè $S \leq 0$)
A (esegue signal e S passa da 0 a 1)
B (esce dal ciclo while perchè $S > 0$, S passa da 1 a 0)
B (esegue opB)

OK

B (va in busy waiting perchè $S \leq 0$)
A (opA viene eseguita)
A (esegue signal e S passa da 0 a 1)
B (esce dal ciclo while perchè $S > 0$, S passa da 1 a 0)
B (esegue opB)

OK

Inizialmente S vale 0

A:

opA;

signal(S);

B:

wait(S);

opB;

Abbiamo verificato che la soluzione proposta permette di ottenere sempre prima l'esecuzione di opA e poi l'esecuzione di opB

Esercizio 4

Si verifichi che la soluzione seguente non risolve correttamente il problema dell'Esercizio 3

Inizialmente S vale 1

A:

`wait(S) ;`

`opA ;`

`signal(S) ;`

B:

`wait(S) ;`

`opB ;`

`signal(S) ;`

Soluzione Esercizio 4

Verifica della soluzione proposta tramite l'analisi delle possibili sequenze di esecuzione

A (esegue wait e S passa da 1 a 0)
B (va in busy waiting perchè $S \leq 0$)
A (esegue opA)
A (esegue signal e S passa da 0 a 1)
B (esce dal ciclo while perchè $S > 0$, S passa da 1 a 0)
B (esegue opB)
B (esegue signal e S passa da 0 a 1)

Inizialmente S vale 1

A:

`wait(S);`

`opA;`

`signal(S);`

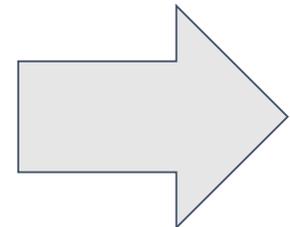
B:

`wait(S);`

`opB;`

`signal(S);`

OK



Soluzione Esercizio 4

Altra possibile esecuzione

B (esegue wait e S passa da 1 a 0)
A (va in busy waiting perchè $S \leq 0$)
B (esegue opB)
B (esegue signal e S passa da 0 a 1)
A (esce dal ciclo while perchè $S > 0$, S passa da 1 a 0)
A (esegue opA)
A (esegue signal e S passa da 0 a 1)

Inizialmente S vale 1

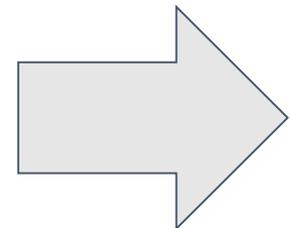
A:

```
wait(S);  
opA;  
signal(S);
```

B:

```
wait(S);  
opB;  
signal(S);
```

NO

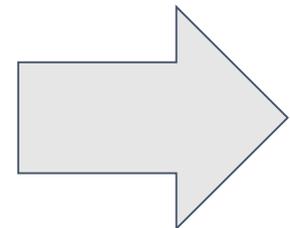
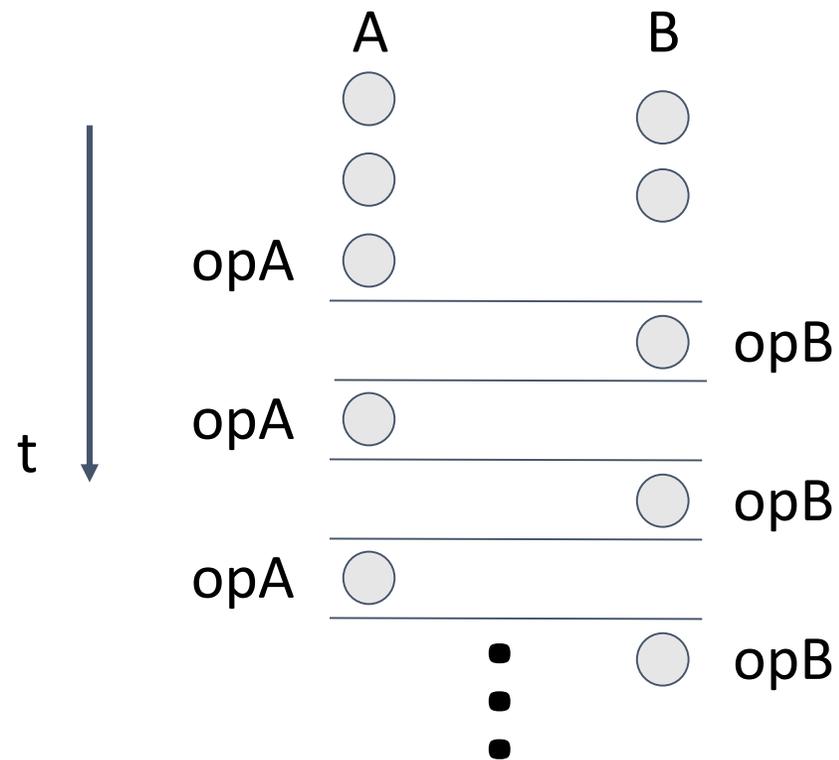


Soluzione Esercizio 4

Possiamo concludere sostenendo che la soluzione proposta non risolve correttamente il problema dell'Esercizio 3

Esercizio 5

- Si supponga di avere due thread A e B in esecuzione concorrente
- Si supponga inoltre che A e B debbano svolgere le operazioni opA e opB a turno, con A ad iniziare prima (si veda la figura)



Esercizio 5

Dimostrare che la soluzione seguente è corretta

Inizialmente S_1 vale 0 e S_2 vale 0

A:

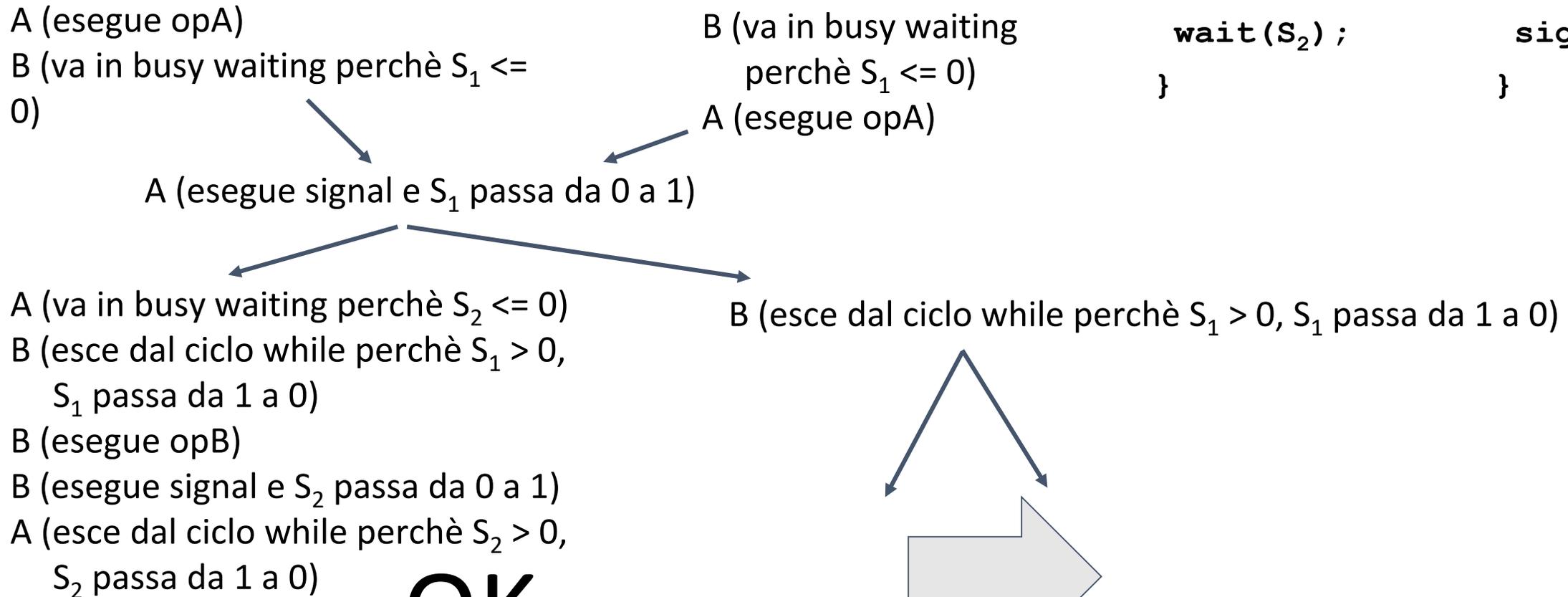
```
while (TRUE) {  
    opA;  
    signal (S1) ;  
    wait (S2) ;  
}
```

B:

```
while (TRUE) {  
    wait (S1) ;  
    opB ;  
    signal (S2) ;  
}
```

Soluzione Esercizio 5

Verifica della soluzione proposta tramite l'analisi delle possibili sequenze di esecuzione



OK

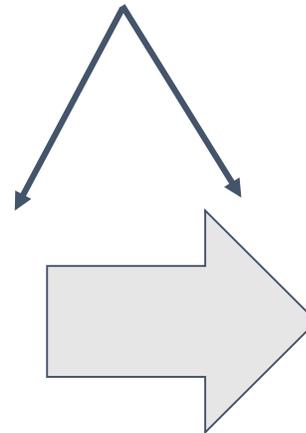
Inizialmente S_1 vale 0 e S_2 vale 0

A:

```
while (TRUE) {  
  opA;  
  signal (S1) ;  
  wait (S2) ;  
}
```

B:

```
while (TRUE) {  
  wait (S1) ;  
  opB;  
  signal (S2) ;  
}
```



Soluzione Esercizio 5

Inizialmente S_1 vale 0 e S_2 vale 0

A:

```
while (TRUE) {  
  opA;  
  signal(S1);  
  wait(S2);  
}
```

B:

```
while (TRUE) {  
  wait(S1);  
  opB;  
  signal(S2);  
}
```

B (esce dal ciclo while perchè $S_1 > 0$, S_1 passa da 1 a 0)

A (va in busy waiting perchè $S_2 \leq 0$)

B (esegue opB)

B (esegue signal e S_2 passa da 0 a 1)

A (esce dal ciclo while perchè $S_2 > 0$,
 S_2 passa da 1 a 0)

B (esegue opB)

A (va in busy waiting perchè $S_2 \leq 0$)

B (esegue signal e S_2 passa da 0 a 1)

A (esce dal ciclo while perchè $S_2 > 0$,
 S_2 passa da 1 a 0)

B (esegue signal e S_2 passa da 0 a 1)

A (esegue wait e S_2 passa da 1 a 0)

OK

OK

OK

Esercizio 6

Date le stesse assunzioni dell'esercizio 5, la soluzione seguente è corretta?

Inizialmente S_1 vale 0 e S_2 vale 1

A:

```
while (TRUE) {  
    wait (S2) ;  
    opA ;  
    signal (S1) ;  
}
```

B:

```
while (TRUE) {  
    wait (S1) ;  
    opB ;  
    signal (S2) ;  
}
```

Esercizio 7

Cosa stampa il seguente programma?

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <pthread.h>

pthread_mutex_t mutex;

int SHARED_DATA = 0;

void *f1(void *arg)
{
    pthread_mutex_lock(&mutex);
    SHARED_DATA = SHARED_DATA + 2;
    SHARED_DATA = SHARED_DATA * 2;
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    pthread_exit(0);
}
```

```
void *f2(void *arg)
{
    pthread_mutex_lock(&mutex);
    SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;
    SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    pthread_exit(0);
}
```

```
int main()
{
    pthread_t thread1, thread2;

    pthread_mutex_init(&mutex, NULL);

    if(pthread_create(&thread1, NULL, f1, NULL) < 0)
    {
        printf("errore creazione thread 1\n");
        exit(1);
    }

    if(pthread_create(&thread2, NULL, f2, NULL) < 0)
    {
        printf("errore creazione thread 2\n");
        exit(1);
    }

    pthread_join (thread1, NULL);
    pthread_join (thread2, NULL);
    printf("SHARED_DATA: %d\n", SHARED_DATA);
}
```

Esercizio 7

```
bloisi@bloisi-U36SG: ~/workspace/mutex
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-threads
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-threads
SHARED_DATA: 22
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-threads
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-threads
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-threads
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-threads
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-threads
SHARED_DATA: 22
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-threads
SHARED_DATA: 22
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./mutex-threads
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$
```

Esercizio 8

Cosa stampa il seguente programma?

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <pthread.h>
#include <unistd.h>

pthread_mutex_t mutex;

int SHARED_DATA = 0;

void *f1(void *arg)
{
    sleep(5);
    pthread_mutex_lock(&mutex);
    SHARED_DATA = SHARED_DATA + 2;
    SHARED_DATA = SHARED_DATA * 2;
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    pthread_exit(0);
}
```

```
void *f2(void *arg)
{
    pthread_mutex_lock(&mutex);
    SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;
    SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    pthread_exit(0);
}
```

```
int main()
{
    pthread_t thread1, thread2;

    pthread_mutex_init(&mutex, NULL);

    if(pthread_create(&thread1, NULL, f1, NULL) < 0)
    {
        printf("errore creazione thread 1\n");
        exit(1);
    }

    if(pthread_create(&thread2, NULL, f2, NULL) < 0)
    {
        printf("errore creazione thread 2\n");
        exit(1);
    }

    pthread_join (thread1, NULL);
    pthread_join (thread2, NULL);
    printf("SHARED_DATA: %d\n", SHARED_DATA);
}
```


Esercizio 9

Cosa stampa il seguente programma?

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <pthread.h>
```

```
int SHARED_DATA = 0;
```

```
void *f1(void *arg)
{
    SHARED_DATA = SHARED_DATA + 2;
    SHARED_DATA = SHARED_DATA * 2;
    pthread_exit(0);
}
```

```
void *f2(void *arg)
{
    SHARED_DATA = SHARED_DATA + 3;
    SHARED_DATA = SHARED_DATA * 3;
    pthread_exit(0);
}
```

```
int main()
{
    pthread_t thread1, thread2;

    if(pthread_create(&thread1, NULL, f1, NULL) < 0)
    {
        printf("errore creazione thread 1\n");
        exit(1);
    }

    if(pthread_create(&thread2, NULL, f2, NULL) < 0)
    {
        printf("errore creazione thread 2\n");
        exit(1);
    }

    pthread_join (thread1, NULL);
    pthread_join (thread2, NULL);
    printf("SHARED_DATA: %d\n", SHARED_DATA);
}
```

Esercizio 9

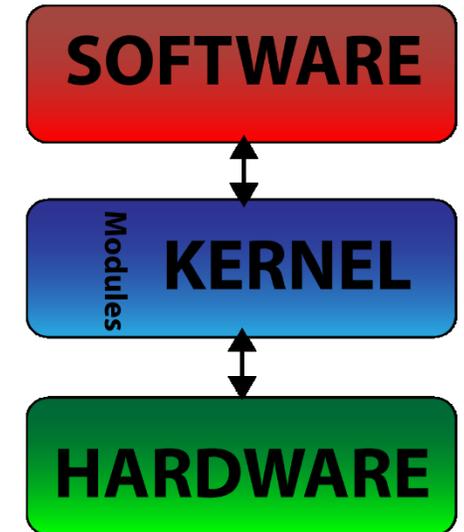
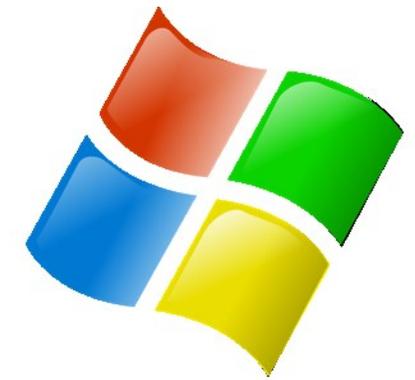
```
bloisi@bloisi-U36SG: ~/workspace/mutex
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthread
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthread
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthread
SHARED_DATA: 4
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthread
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthread
SHARED_DATA: 9
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$ ./pthread
SHARED_DATA: 21
bloisi@bloisi-U36SG:~/workspace/mutex$
```



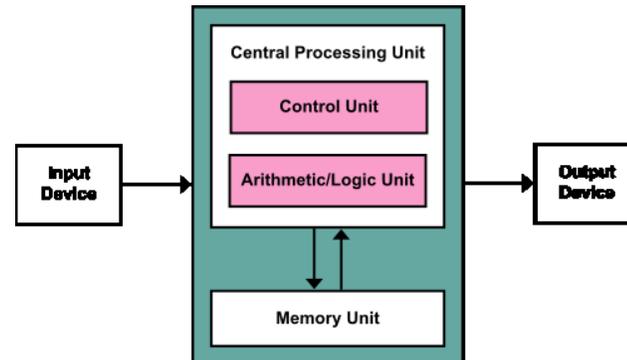
**UNIVERSITÀ DEGLI STUDI
DELLA BASILICATA**

*Corso di Sistemi Operativi
A.A. 2019/20*

Esercitazione Sincronizzazione



Docente:
Domenico Daniele
Bloisi



Novembre 2019