

Programmation Concurrente

Programmation Système — R3.05

C. Raïevsky

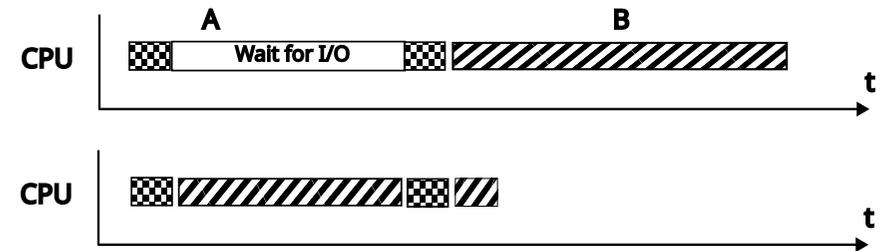


Département Informatique

BUT Informatiques 2^{ème} année

Parallélisme

- ▶ Utiliser les capacités de calcul parallèle
- ▶ Ne pas attendre la fin d'opérations longues (entrée/sortie, utilisateur, swapping)



2 / 47

Classes de Problèmes

Problèmes entraînés par le parallélisme

Deux grandes classes de problèmes

Accès concurrent à des ressources partagées

- ▶ Conflit d'accès
- ▶ Incohérence des données

Synchronisation de flux d'exécution

- ▶ Producteurs - consommateurs
- ▶ Calculs parallèles répétés

3 / 47

Accès concurrent

Plan

Classes de Problèmes

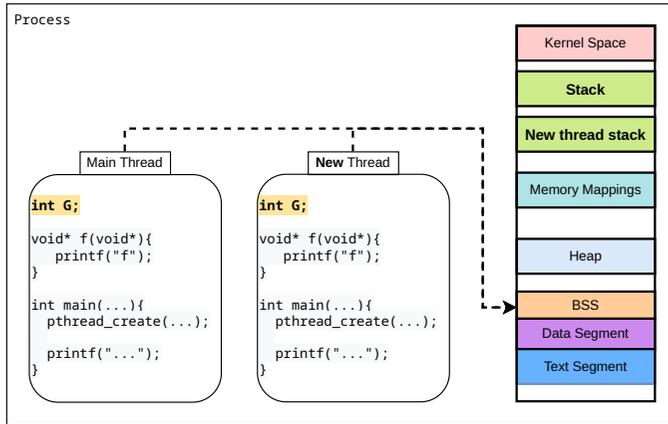
Accès concurrent

Synchronisation

4 / 47

Accès concurrent à des ressources partagées

Exemple de deux threads sur une variable globale



Accès concurrent – Exemple minimal

```

1 int G = 0;
2 void* incG() {
3     for (int i = 0; i < 500000; ++i) { G++; }
4 }
5
6 int main(int argc, char* argv[]){
7     pthread_t th1, th2;
8
9     pthread_create(&th1, NULL, incG, NULL);
10    pthread_create(&th2, NULL, incG, NULL);
11
12    pthread_join(th1, NULL);
13    pthread_join(th2, NULL);
14
15    printf("Final_value: %d\n", G);
16    return EXIT_SUCCESS;
17 }
    
```

Problème : Accès à une mémoire partagée

Exemple : compte en banque

Tâche A : dépôt de chèques **Tâche B : dépôt de liquide**
 $n \leftarrow n + na$ $n \leftarrow n + nb$

```

Version ColdFire :
Tâche A           Tâche B
(1a) MOVE n,%d0  (1b) MOVE n,%d0
(2a) ADD na,%d0  (2b) ADD nb,%d0
(3a) MOVE %d0,n  (3b) MOVE %d0,n
    
```

Exécution sans protection (monoprocesseur)

Version ColdFire :

Tâche A	Tâche B
(1a) MOVE n,%d0	(1b) MOVE n,%d0
(2a) ADD na,%d0	(2b) ADD nb,%d0
(3a) MOVE %d0,n	(3b) MOVE %d0,n

$n = X$		$\%d0_a$		$\%d0_b$
	(1a) MOVE n,%d0	X		
		Interruption =>	(1b) MOVE n,%d0	X
$X + nb$			(2b) ADD nb,%d0	$X + nb$
	(2a) ADD na,%d0	$X + na$	(3b) MOVE %d0,n	
$X + na$	(3a) MOVE %d0,n	$X + na$		

Exécution sans protection (multiprocesseur)

Version ColdFire :

Tâche A	Tâche B
(1a) MOVE n,%d0	(1b) MOVE n,%d0
(2a) ADD na,%d0	(2b) ADD nb,%d0
(3a) MOVE %d0,n	(3b) MOVE %d0,n

$n = X$		$\%d0_a$		$\%d0_b$
	(1a) MOVE n,%d0	X	(1b) MOVE n,%d0	X
	(2a) ADD na,%d0	$X + na$	(2b) ADD nb,%d0	$X + nb$
$X + na ?$	(3a) MOVE %d0,n	$X + na$	(3b) MOVE %d0,n	$X + nb$

Dans ce cas, la dernière tâche à s'exécuter a le dernier mot

Dans tous les cas $n \neq na+nb$

Solutions pour l'accès concurrent

La solution générale est :

L'exclusion mutuelle

Faire en sorte que les tâches n'accèdent pas aux ressources partagées de manière concurrente
Nécessite :

Identifier et protéger les **sections critiques**

Accès concurrent – Exemple minimal

```

1 int G = 0;
2 void* incG() {
3     for (int i = 0; i < 500000; ++i) { G++; }
4 }
5
6 int main(int argc, char* argv[]){
7     pthread_t th1, th2;
8
9     pthread_create(&th1, NULL, incG, NULL);
10    pthread_create(&th2, NULL, incG, NULL);
11
12    pthread_join(th1, NULL);
13    pthread_join(th2, NULL);
14
15    printf("Final_value: %d\n", G);
16    return EXIT_SUCCESS;
17 }

```

Solutions

- ▶ Attente active
- ▶ Mutexes
- ▶ Moniteurs
- ▶ Variables atomiques

Attente active

- ▶ Attente active avec des instructions classiques : solution de Dekker-Peterson
- ▶ Attente active avec l'instruction `test & set`

Dans les deux cas : gaspillage de cycles processeur

13 / 47

Solution de bas niveau - Les Verrous ou *Mutex* ou *Lock*

Mutex - Mutual Exclusion

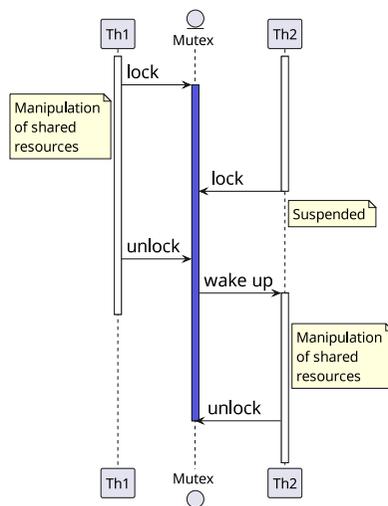
Deux opérations principales :

- ▶ Lock : "prend" le verrou
- ▶ Unlock : relâche le verrou
- ▶ Un et un seul thread peut avoir le verrou
- ▶ Les deux fonctions sont **atomiques**, *thread-safe*

Seul le thread qui a pris le mutex peut le libérer!!!

14 / 47

Mutex - Exemple deux threads



15 / 47

Les verrous POSIX – *pthread_mutex*

Mis en œuvre sous Linux avec 3 primitives principales :

```
int pthread_mutex_lock(pthread_mutex_t* mutex);
```

```
int pthread_mutex_unlock(pthread_mutex_t* mutex);
```

```
int pthread_mutex_init(pthread_mutex_t *mutex, const pthread_mutexattr_t *mutexattr);
```

Dans le cas d'un mutex "normal", on l'initialise avec :

```
pthread_mutex_t mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
```

16 / 47

Utilisation d'un mutex - Exemple

```

1 int G = 0;
2 pthread_mutex_t verrou =
3   PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
4
5 void* incG() {
6   for (int i = 0; i < 500000; ++i) {
7     pthread_mutex_lock(&verrou);
8     G++;
9     pthread_mutex_unlock(&verrou);
10  }
11 }

```

```

12 int main(int argc, char* argv[]){
13   pthread_t th1, th2;
14
15   pthread_create(&th1, NULL, incG, NULL);
16   pthread_create(&th2, NULL, incG, NULL);
17
18   pthread_join(th1, NULL);
19   pthread_join(th2, NULL);
20
21   printf("Final_value: %d\n", G);
22   return EXIT_SUCCESS;
23 }

```

17 / 47

Moniteurs

- ▶ Assure l'exclusion mutuelle au niveau d'un objet
- ▶ Toutes les méthodes publiques prennent ce verrou

18 / 47

Exemple d'un compteur en C - Module monitor

Interface : `cpt_monitor.h`

```

1 void cpt_init();
2 void cpt_increment();
3
4 int cpt_get();

```

`cpt_monitor.c`

```

1 #include <pthread.h>
2
3 static int G = 0;
4 static pthread_mutex_t lock =
5   PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
6
7 int cpt_get(){
8   return G;
9 }

```

`cpt_monitor.c` (suite)

```

10 void cpt_init(){
11   pthread_mutex_lock(&lock);
12   G = 0;
13   pthread_mutex_unlock(&lock);
14 }
15
16 void cpt_increment(){
17   pthread_mutex_lock(&lock);
18   G++;
19   pthread_mutex_unlock(&lock);
20 }

```

Solution particulière, de type "singleton"

19 / 47

Exemple d'un compteur en C - Utilisation du module `cpt_monitor``concurrent-cpt_monitor.c`

```

1 #include <pthread.h>
2 #include <stdlib.h>
3 #include <stdio.h>
4
5 #include "cpt_monitor.h"
6
7 const int REP = 500000;
8
9 void* inc() {
10   for (int i = 0; i < REP ; i++) {
11     cpt_increment();
12   }
13   return NULL;
14 }

```

Les mutex ont disparus

```

15 int main(int argc, char* argv[]){
16
17   cpt_init();
18
19   pthread_t th1;
20   pthread_t th2;
21
22   pthread_create(&th1, NULL, inc, NULL);
23   pthread_create(&th2, NULL, inc, NULL);
24
25   pthread_join(th1, NULL);
26   pthread_join(th2, NULL);
27
28   printf("Expected_value: %d\n", 2*REP);
29   printf("Final_value: %d\n", cpt_get());
30
31   return EXIT_SUCCESS;
32 }

```

20 / 47

Variables atomiques

Pour les opérations simples :

- ▶ Incrément/Décrément
- ▶ Attribution d'une valeur
- ▶ Échange de deux valeurs

Ne protège pas une section critique

Démo : atomicInt.c

Nouveaux problèmes

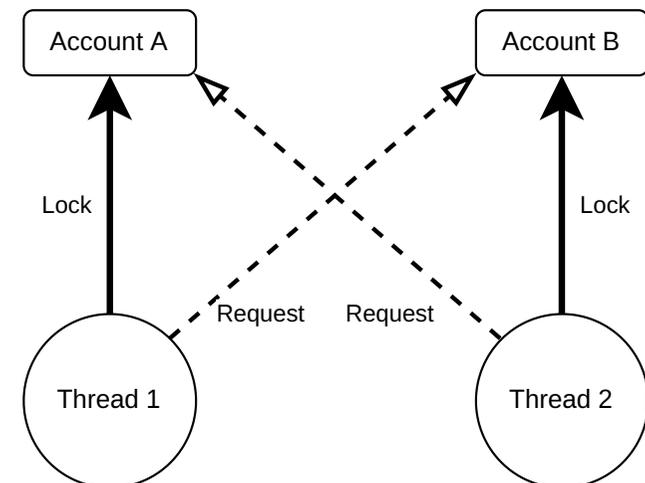
- ▶ Interblocage
- ▶ Famine

Interblocage - *Deadlock*

Blocage mutuel de plusieurs tâches

Exemple :

- ▶ Deux tâches transfèrent des montants d'un compte à l'autre
- ▶ Il faut protéger les accès concurrents aux comptes
- ▶ Démo : deadlock.c + tableau

Interblocage - *Deadlock*

Interblocage - *Deadlock*

Conditions à l'interblocage - Conditions de Coffman

1. Exclusion mutuelle
2. Détention et attente
3. Pas de préemption
4. Attente circulaire

25 / 47

Interblocage - *Deadlock*

Solutions

1. Briser une des conditions de Coffman
 - 1.1 Exclusion mutuelle
 - 1.2 Détention et attente
 - 1.3 Pas de préemption
 - 1.4 Attente circulaire
2. Vérifier avant chaque allocation
3. Algorithme du banquier

26 / 47

Mutex récursifs

- ▶ Un mutex récursif peut être pris récursivement par la même tâche
- ▶ Il doit être libéré autant de fois qu'il a été pris.

Les mutex `pthread` ne sont pas récursifs par défaut

- ▶ Un thread qui tente de prendre un mutex qu'il a déjà se retrouve bloqué
- ▶ Pour obtenir un mutex récursif :

```
pthread_mutex_t recmutex = PTHREAD_RECURSIVE_MUTEX_INITIALIZER_NP;
```

27 / 47

Famine - *Starvation*

- ▶ Inéquité d'accès aux ressources
- ▶ Conservation des ressources par une tâche

28 / 47

Plan

Classes de Problèmes

Accès concurrent

Synchronisation

29 / 47

Problèmes de synchronisation

Synchroniser un ensemble de tâches

- ▶ Attendre le résultat d'une tâche avant de démarrer la suivante
- ▶ Réutiliser des tâches existantes
- ▶ Attendre le résultat intermédiaire d'un ensemble de tâches

Gérer le séquençement de tâches

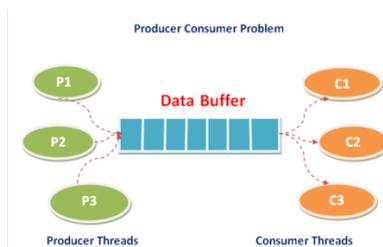
- ▶ Mettre en sommeil les tâches en attente de ressources
- ▶ Réveiller des tâches lorsque des données sont disponibles
- ▶ Éviter les attentes actives

Problème classique

Producteurs consommateurs

30 / 47

Exemple : Producteurs - Consommateurs



Producteurs

- ▶ Pose des données à traiter dans le buffer

Consommateurs

- ▶ Prend les données à traiter dans le buffer

31 / 47

Problèmes classiques

- ▶ Éviter les conflits d'accès au buffer
- ▶ Éviter les attentes actives sur le buffer
- ▶ Mettre en sommeil les tâches qui n'ont rien à faire
 - ▶ Un consommateur lorsque le buffer est vide
 - ▶ Un producteur lorsqu'il est plein
- ▶ Ne réveiller des tâches que lorsque les ressources sont disponibles
- ▶ Maximiser le nombre de tâches actives

32 / 47

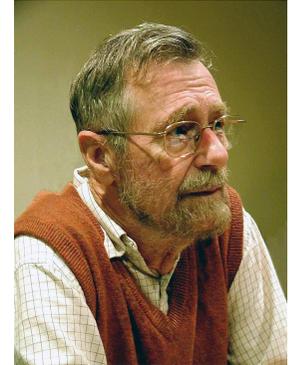
Solutions

- ▶ Semaphores
- ▶ Condition Variables

Sémaphores

Mécanisme de synchronisation

- ▶ Inventé par Edsger Dijkstra
- ▶ Permet de réguler l'accès à des ressources partagées
- ▶ Dans le cas où plusieurs ressources interchangeables sont disponibles



Sémaphore

Sémaphore :

- ▶ Un entier (S)
- ▶ Deux opérations :

Wait

- ▶ Bloquant si $S \leq 0$
- ▶ Décrémente S

Post

- ▶ Jamais bloquant
- ▶ Incrémente S

Similaire aux opérations lock et unlock d'un mutex MAIS :

- ▶ Wait pas forcément bloquant (si $S > 1$)
- ▶ Une tâche peut faire un Post sans avoir fait le Wait correspondant

Sémaphore - Analogie

Analogie : cabines d'essayage avec comptoir

- ▶ Un nombre de cabines libres : S
- ▶ Si $S > 0$: on passe, S décrémenté
- ▶ Quand on sort, S incrémenté
- ▶ Si $S \leq 0$ quand on arrive : on attend



Expérience au tableau

- ▶ Un buffer,
- ▶ deux curseur : lecture, écriture

Producteur

1. Écrit une valeur,
2. Met à jour les curseurs,

Consommateur

1. Lit (efface) la plus ancienne valeur,
2. Met à jour les curseurs,

Interruptions : que se passe-t-il ?

Quelle solution ?

37 / 47

Expérience au tableau

- ▶ Un buffer,
- ▶ deux curseur : lecture, écriture
- ▶ une craie (mutex),

Producteurs

1. Prend la craie,
2. Écrit une valeur s'il y a de la place,
3. Met à jour les curseurs,
4. Pose la craie.

Consommateurs

1. Prend la craie,
2. Lit (efface) la plus ancienne valeur,
3. Met à jour les curseurs,
4. Pose la craie.

38 / 47

Expérience au tableau

Comment améliorer la synchronisation ?

39 / 47

Expérience au tableau - Sémaphores

- ▶ Un buffer,
- ▶ deux curseur : lecture, écriture
- ▶ une craie (mutex),
- ▶ Deux sémaphores : lecture et écriture

Producteurs

1. Passe le sémaphore d'écriture,
2. Prend la craie,
3. Écrit une valeur,
4. Met à jour les curseurs,
5. Pose la craie,
6. Incrémente le sémaphore de lecture.

Consommateurs

1. Passe le sémaphore de lecture,
2. Prend la craie,
3. Lit (efface) la plus ancienne valeur,
4. Met à jour les curseurs,
5. Pose la craie,
6. Incrémente le sémaphore d'écriture.

40 / 47

Variable de condition - *Condition Variable*

Variable particulière

- ▶ Permettant aux tâches de se mettre en attente
- ▶ Jusqu'à ce que la variable soit "signalée"
- ▶ Associée à un mutex

Trois opérations :

- ▶ Wait → Met le thread en **sommeil**
- ▶ Signal → Réveille **un seul** thread
- ▶ Broadcast → Réveille **tous** les threads

41 / 47

Variable de condition - *Condition Variable*

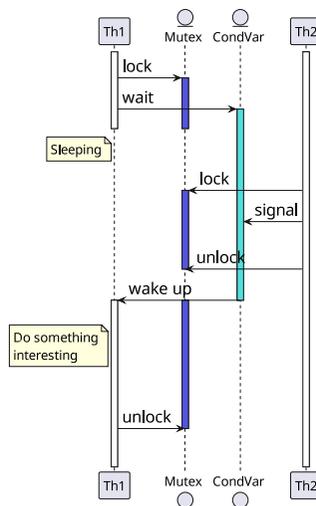
Toujours associée à un mutex

- ▶ Il faut détenir le mutex **avant wait**
- ▶ wait va relâcher le mutex en même temps qu'endormir le thread
- ▶ Lorsque le thread est réveillé, il reprend le mutex

Documentation

- ▶ `man pthread_cond_wait`
- ▶ Un document détaillée, en anglais

42 / 47

Variable de condition - *Condition Variable* - Exemple

43 / 47

Variable de condition - Utilisation typique minimale

Mise en attente d'un thread sur une variable de condition

```

1 pthread_mutex_lock(&mut); // Always lock mutex before entering check
2
3 while (condition){
4     pthread_cond_wait(&cond_var, &mut); // Release mutex and sleep
5 }
6
7 // Just awoken, we have the mutex
8
9 /* Do something interesting */
10
11 pthread_mutex_unlock(&mut); // We need to release the mutex
  
```

44 / 47

```

1 pthread_mutex_t mut =
2   PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
3 pthread_cond_t cond_var =
4   PTHREAD_COND_INITIALIZER;
5 const int rep = 5;
6 bool go = false;
7 bool finish = false;
8
9 void* step(void* p) {
10  while (!finish) {
11    pthread_mutex_lock(&mut);
12    while (!go){
13      pthread_cond_wait(&cond_var, &mut);
14    }
15    go = false;
16    pthread_mutex_unlock(&mut);
17  }
18  return NULL;
19 }

```

```

21 int main(int argc, char* argv[]){
22  pthread_t th;
23  pthread_create(&th, NULL, step, NULL);
24
25  for (int i = 0; i<rep; i++){
26    sleep(1);
27    pthread_mutex_lock(&mut);
28    go = true;
29    pthread_cond_signal(&cond_var);
30    pthread_mutex_unlock(&mut);
31  }
32
33  pthread_mutex_lock(&mut);
34  finish = true;
35  go = true;
36  pthread_cond_signal(&cond_var);
37  pthread_mutex_unlock(&mut);
38
39  pthread_exit(NULL);
40  return EXIT_SUCCESS;
41 }

```

45 / 47

Question

Pourquoi ne pas utiliser un simple mutex à la place d'une variable de condition ?

46 / 47

Exemple plus complet

Le thread principal dicte le rythme à un ensemble de threads

steps_cond_var.c

47 / 47