

Università di Roma Tor Vergata
Corso di Laurea triennale in Informatica
Sistemi operativi e reti

A.A. 2021-2022

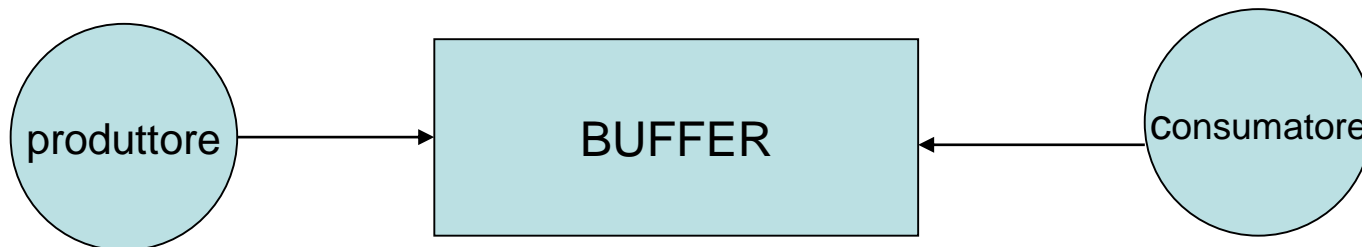
Pietro Frasca

Lezione 10

Giovedì 11-11-2021

Comunicazione e sincronizzazione tra processi

- Il paradigma del **produttore-consumatore** è spesso usato per la comunicazione tra processi.
- In tale modello, un processo detto **produttore** genera un messaggio e lo scrive in un area di memoria (buffer) che contiene un solo messaggio alla volta. Un processo, detto **consumatore** preleva dal buffer il messaggio e lo elabora.
- I processi devono accedere alla risorsa condivisa (il buffer) sia in mutua esclusione che eseguire le operazioni nel giusto ordine temporale. Per ottenere l'ordinamento è necessario che i due processi si scambino segnali: il produttore deve informare il consumatore che ha scritto un messaggio nel buffer, mentre il consumatore deve avvisare il produttore di aver letto il messaggio. Una soluzione a tale problema si può ottenere mediante i **semafori**.

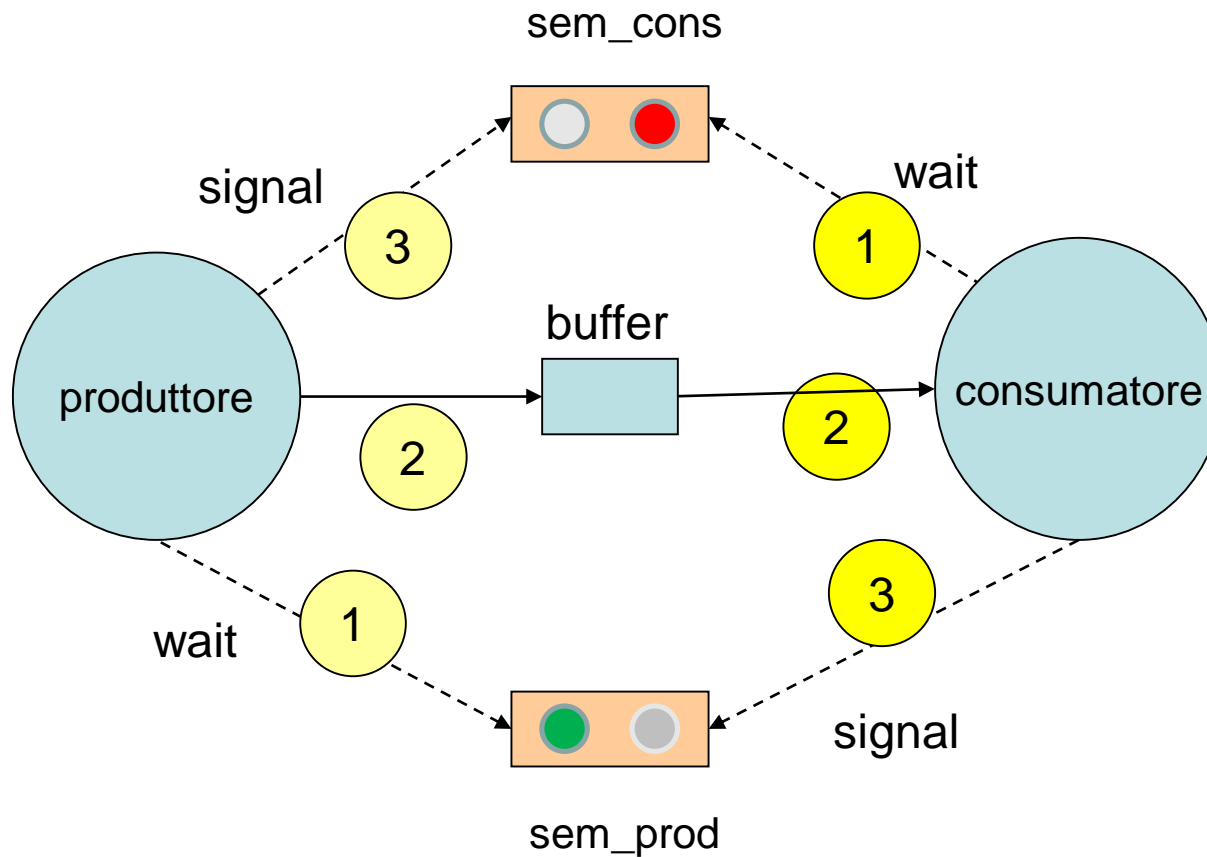


Soluzione al problema della comunicazione con semafori

Soluzione al problema della comunicazione con buffer di capacità 1

Soluzione del problema del produttore-consumatore con buffer di capacità di un messaggio, utilizzando i semafori è la seguente:

- Si assume che il **buffer sia inizialmente vuoto**.
- Si utilizzano due semafori di nome ***sem_prod*** e ***sem_cons*** con le condizioni iniziali:
 - `Sem_prod.valore=1` (inizialmente il buffer è vuoto)
 - `Sem_cons.valore=0` (inizialmente non è presente alcun messaggio)



Sezione critica 2

```
buffer=x;
```

Sezione critica 2

```
x=buffer;
```

produttore-consumatore con buffer di capacità 1

```
void produttore () {
    do {
        <produzione nuovo messaggio>
        wait (sem_prod);
        <inserimento del messaggio nel buffer>
        signal(sem_cons);
    } while (!fine);
}
```

```
void consumatore () {
    do {
        wait (sem_cons);
        <prelievo del messaggio dal buffer>
        signal(sem_prod);
        <consumo del messaggio>
    } while (!fine);
}
```

Soluzione al problema della comunicazione con buffer di capacità N

Soluzione del problema del produttore-consumatore con buffer di capacità N (messaggi), utilizzando i semafori è la seguente:

- Il buffer è organizzato come un vettore circolare e gestito tramite due indici: **scrivi** che indica il prossimo elemento del buffer che sarà scritto dal produttore; **leggi** che indica il prossimo elemento che sarà letto dal consumatore.

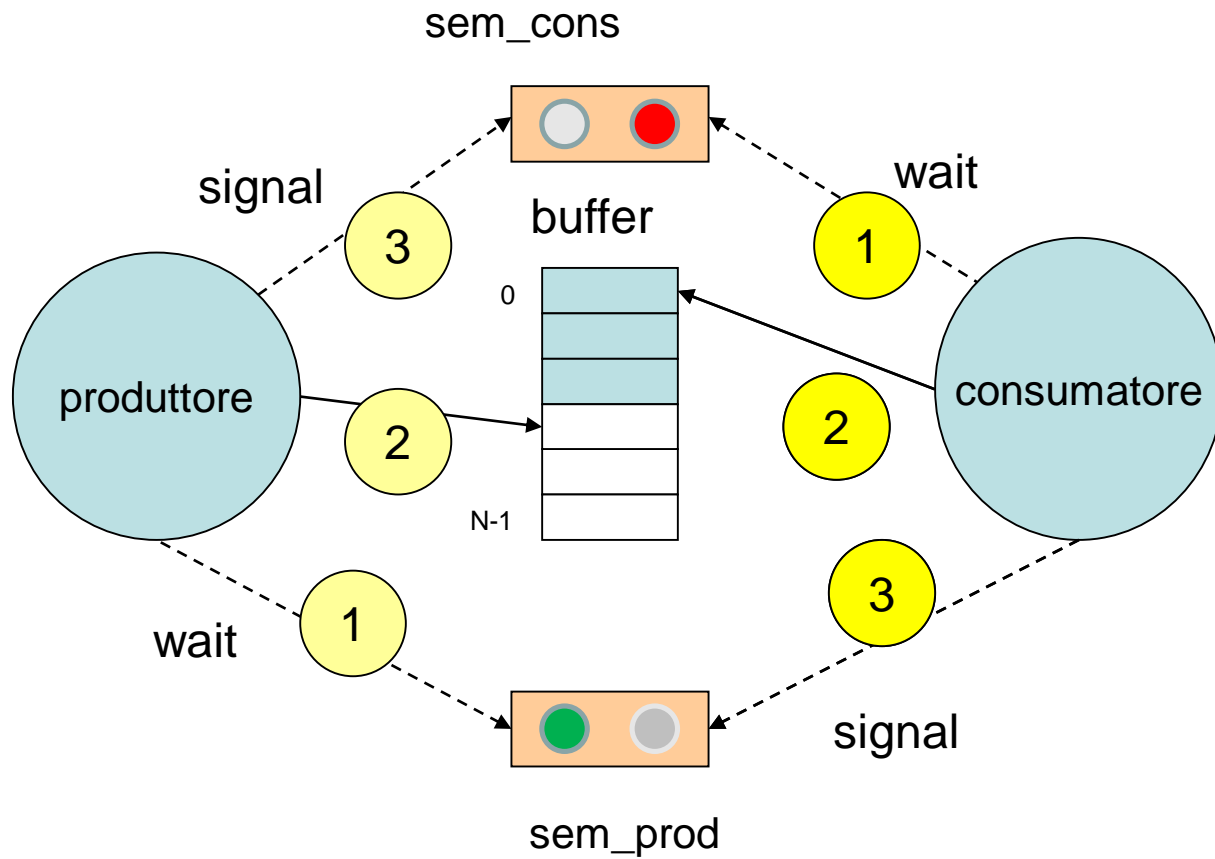
Inizialmente sarà:

scrivi=leggi=0.

- Per sincronizzare l'accesso al buffer utilizziamo due semafori di nome **sem_prod** e **sem_cons** con le condizioni iniziali:

sem_prod.valore=N;

sem_cons.valore=0;



Sezione critica

2

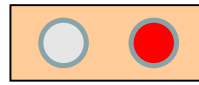
```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

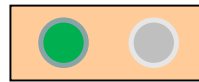
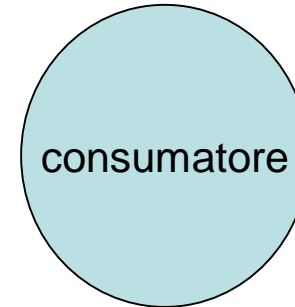
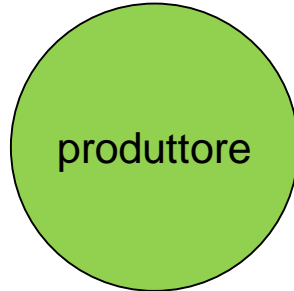
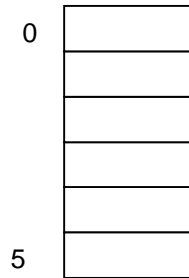
2

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```

sem_cons.valore=0



buffer



sem_prod.valore=6

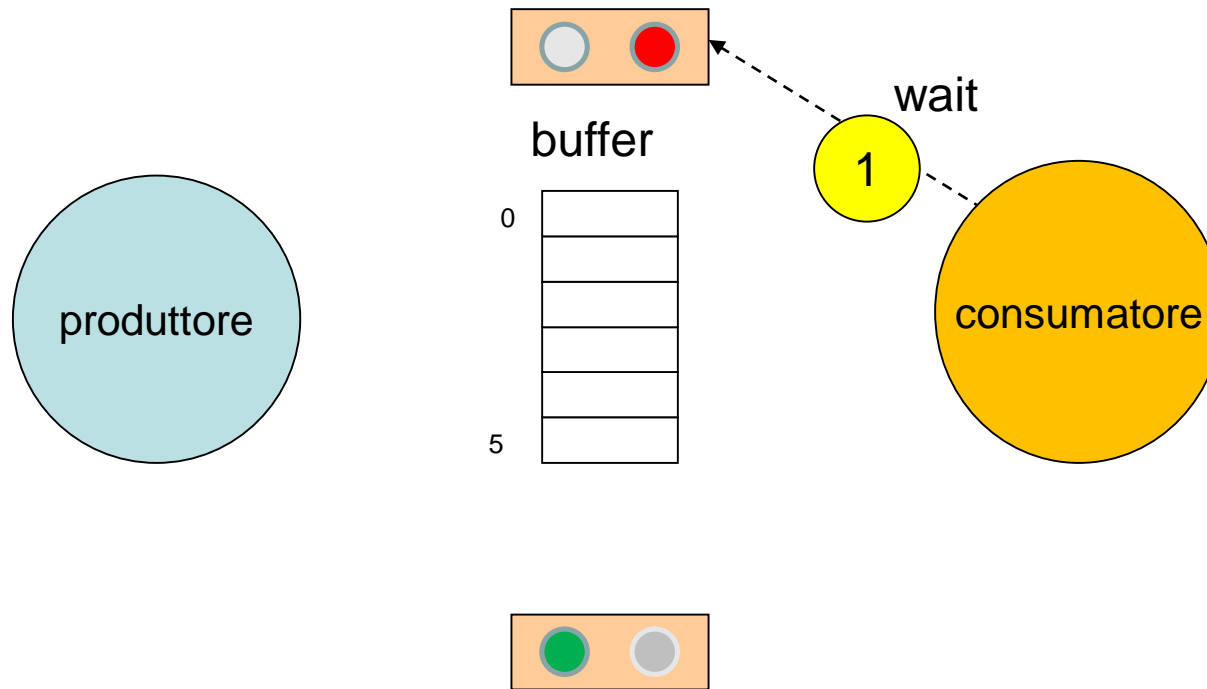
Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;  
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];  
leggi=(leggi+1)%N
```


sem_cons.valore=0



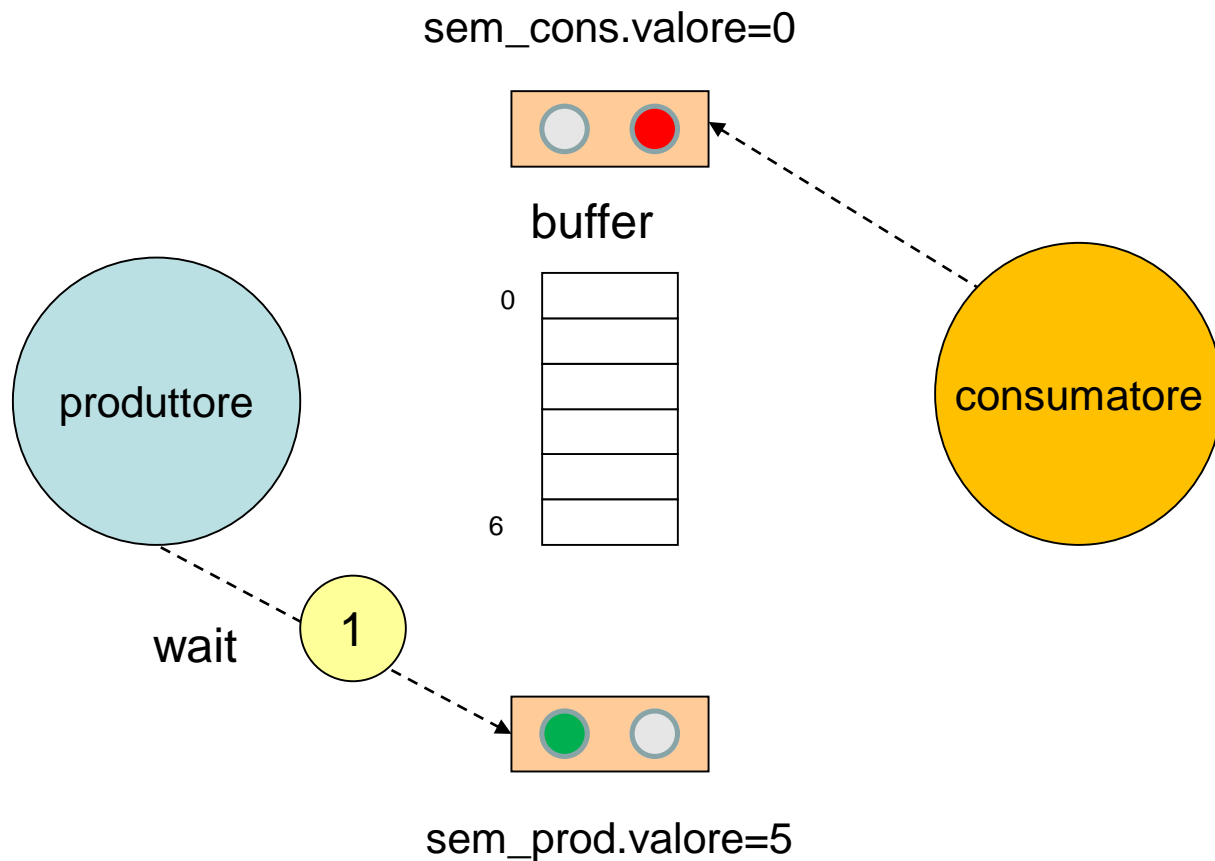
sem_prod.valore=6

Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;  
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];  
leggi=(leggi+1)%N
```

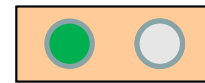
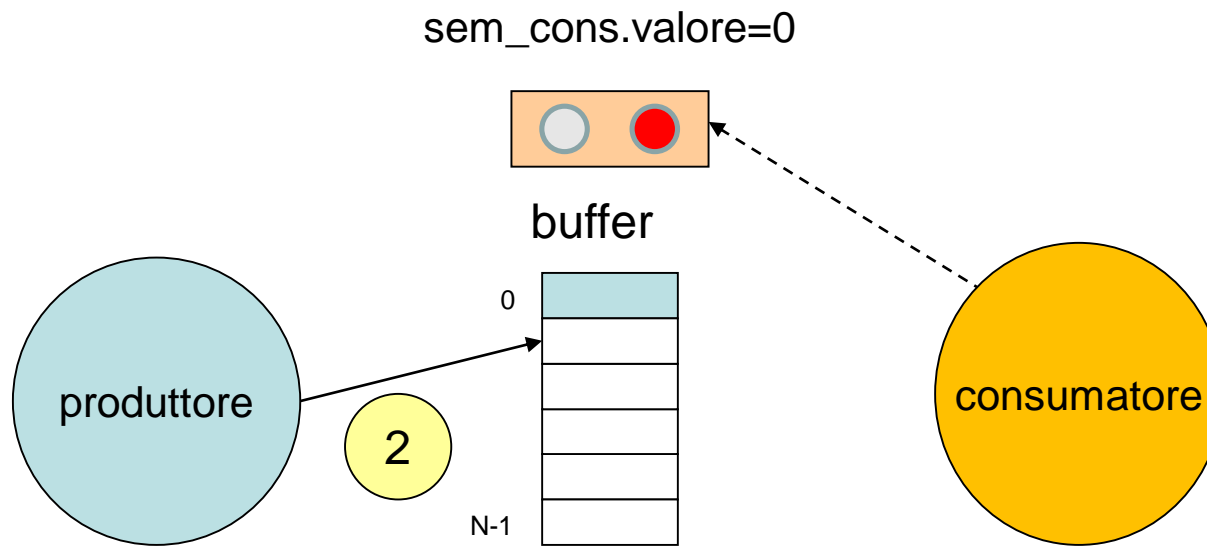


Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```



sem_prod.valore=5

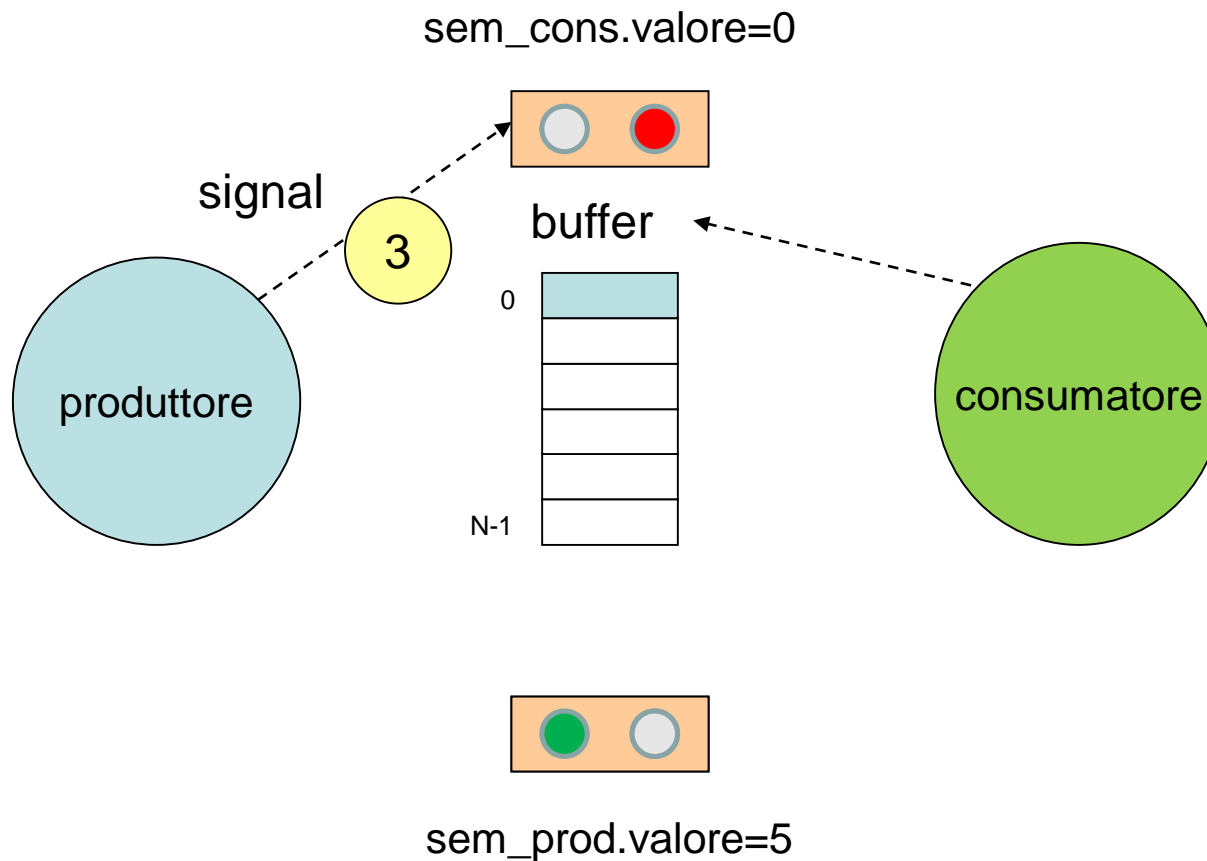
Sezione critica

2

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```

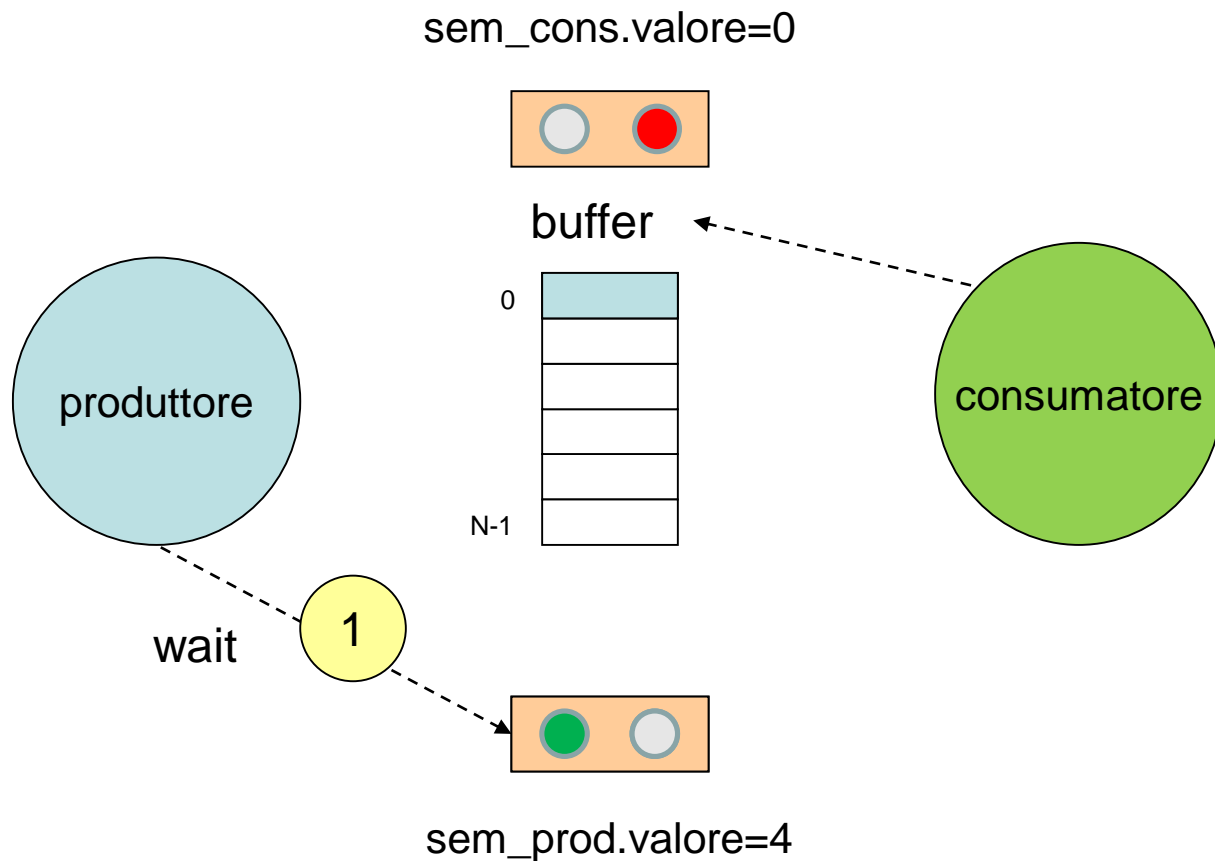


Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```



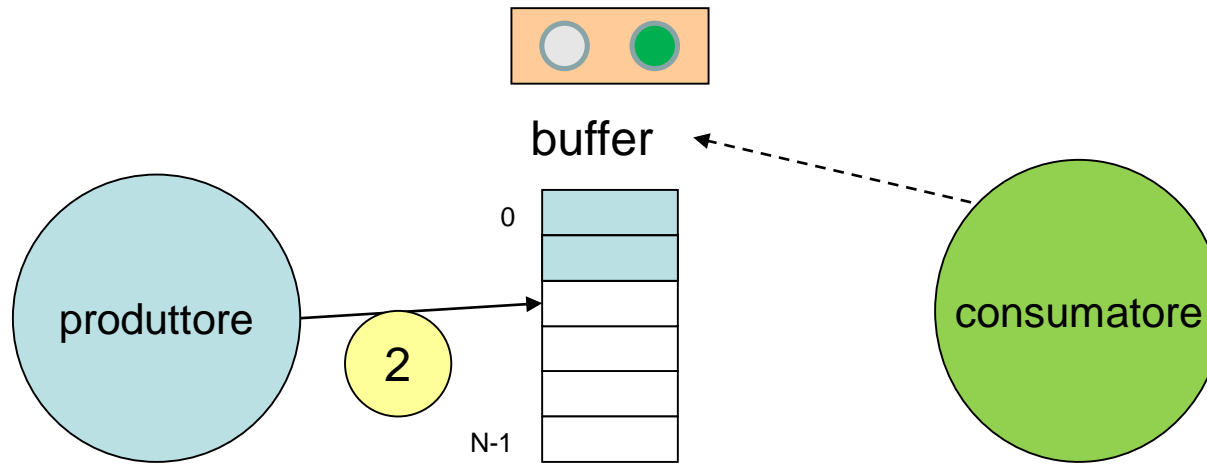
Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```

sem_cons.valore=0



sem_prod.valore=4

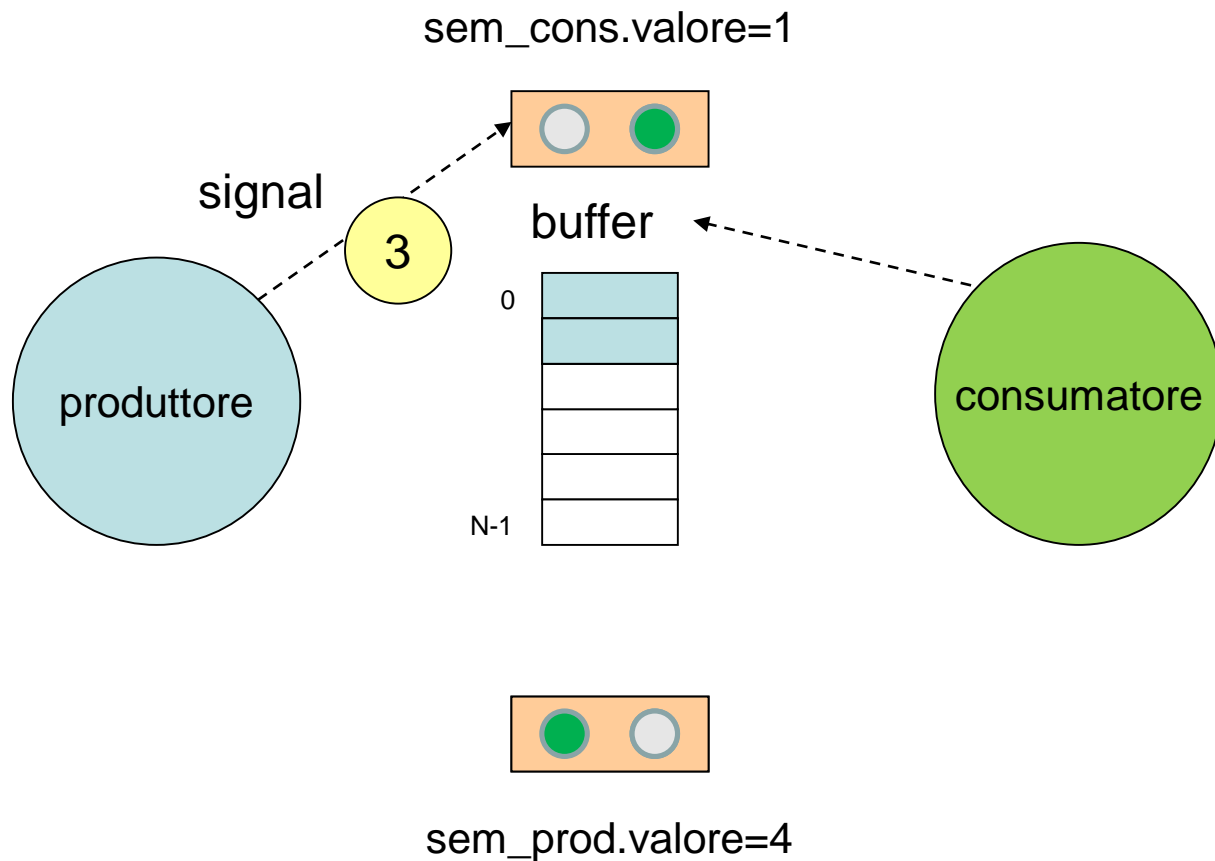
Sezione critica

2

```
buffer[scrivi]=x;  
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];  
leggi=(leggi+1)%N
```

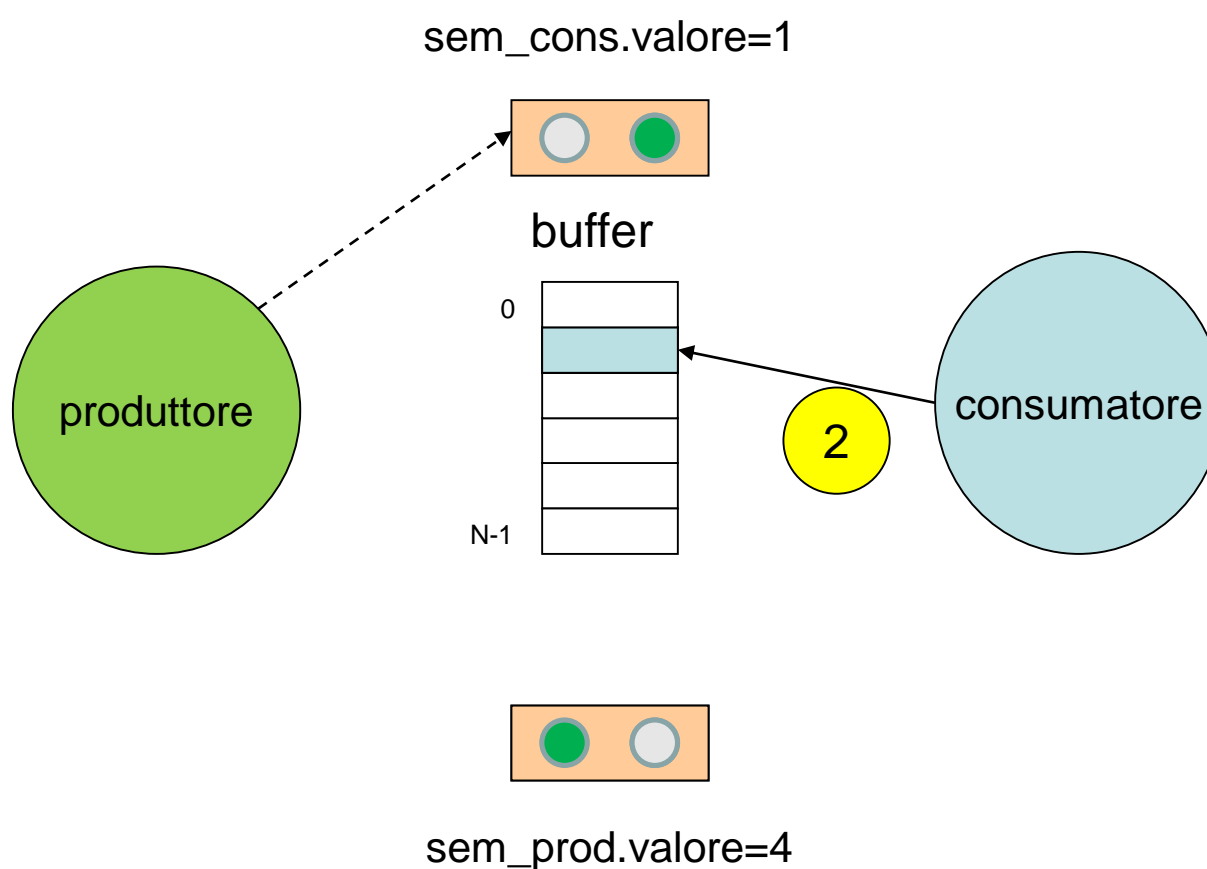


Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```



sem_prod.valore=4

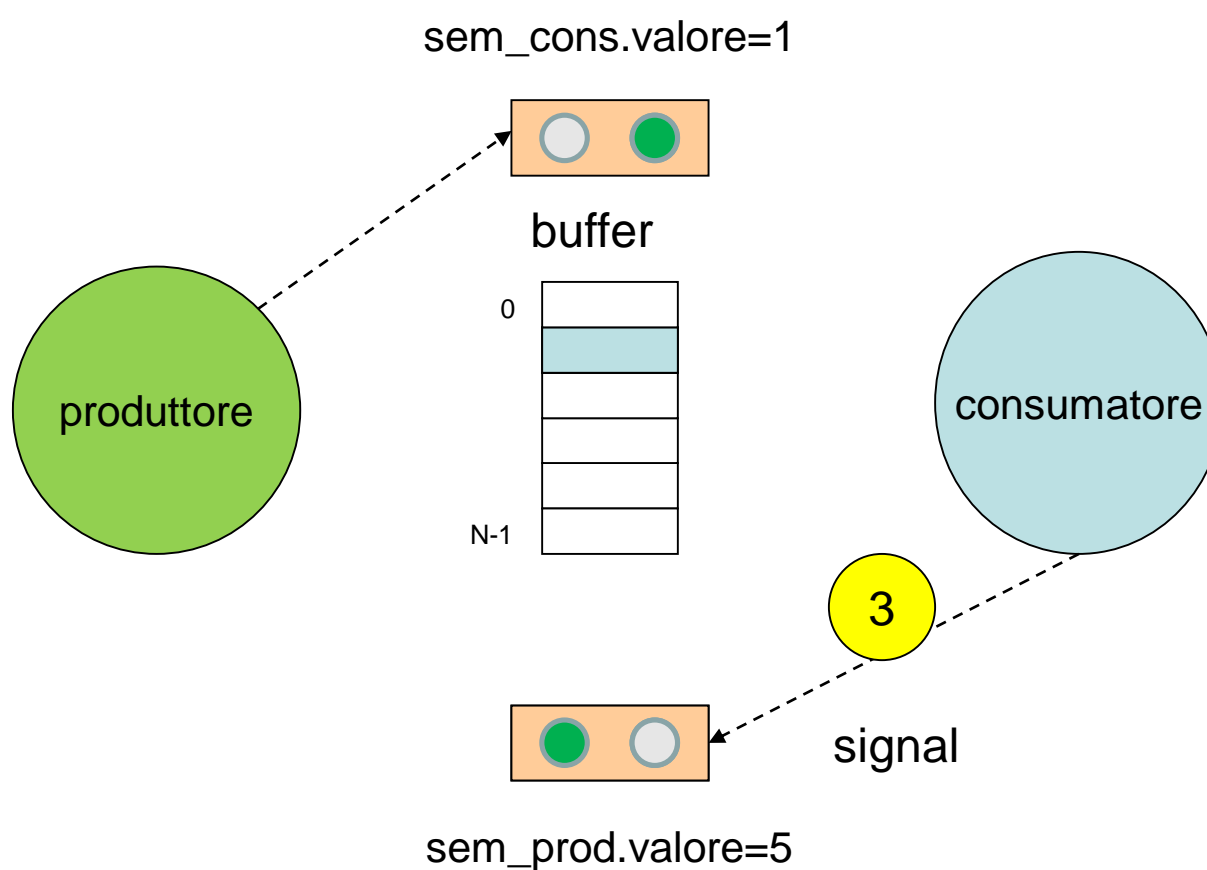
Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

2

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```

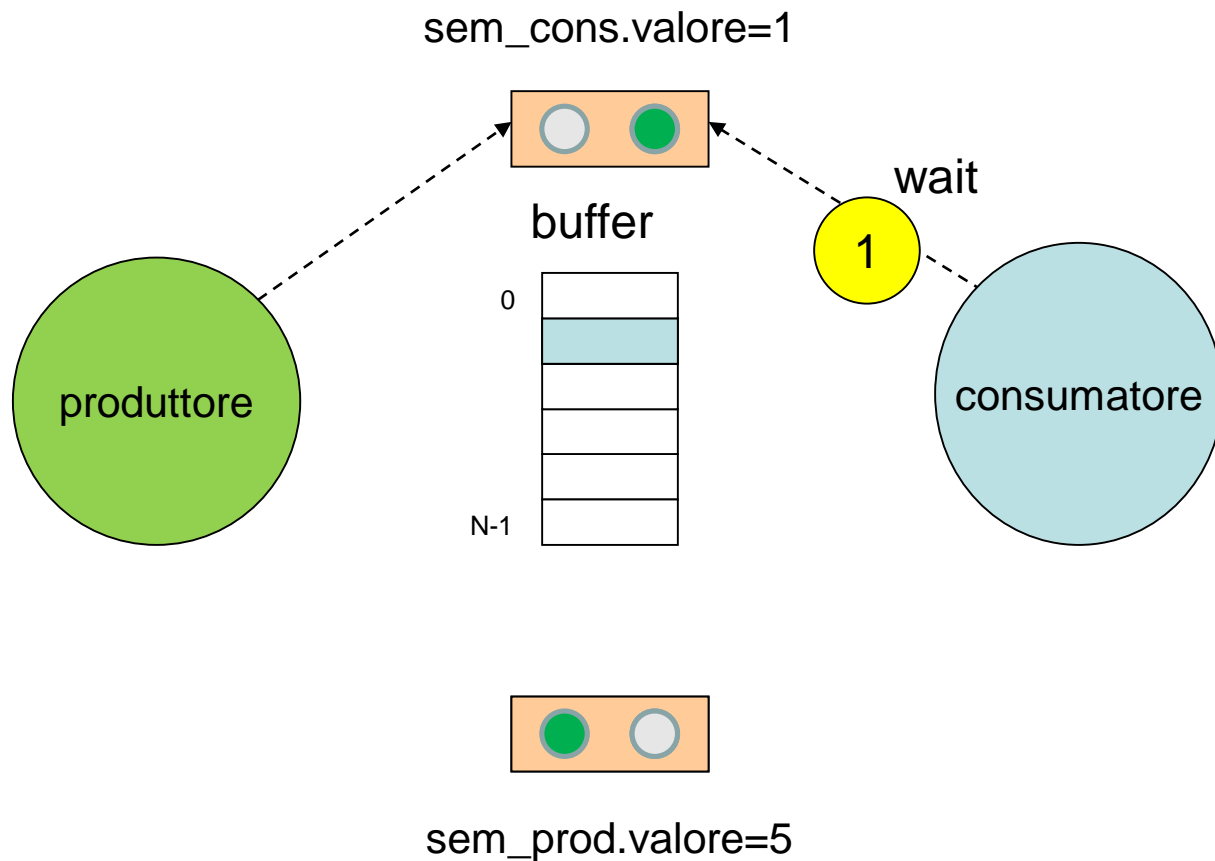



Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```

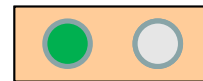
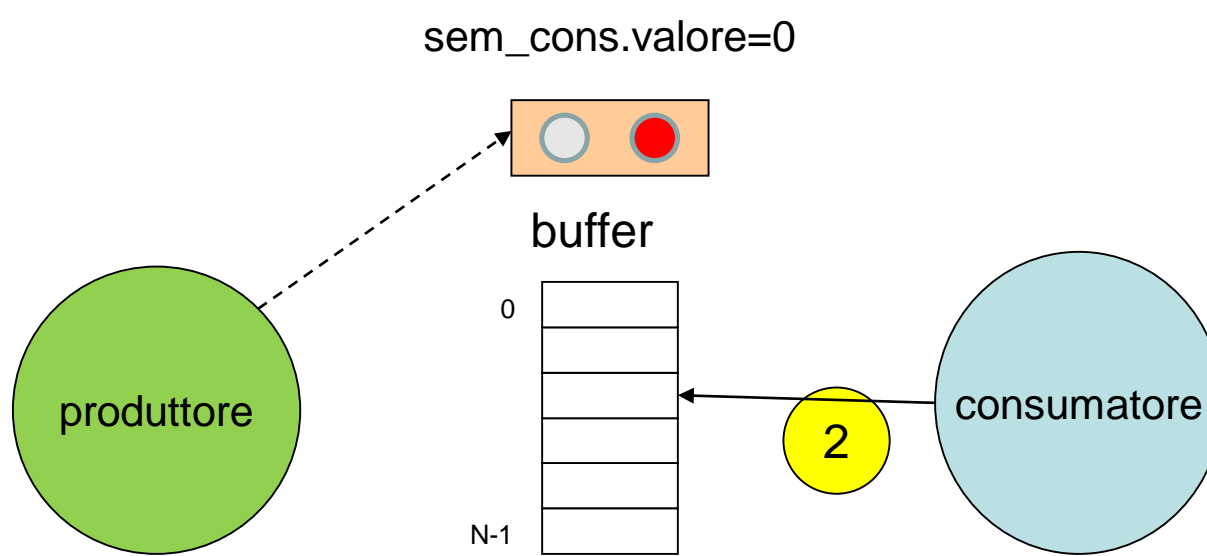


Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```



sem_prod.valore=5

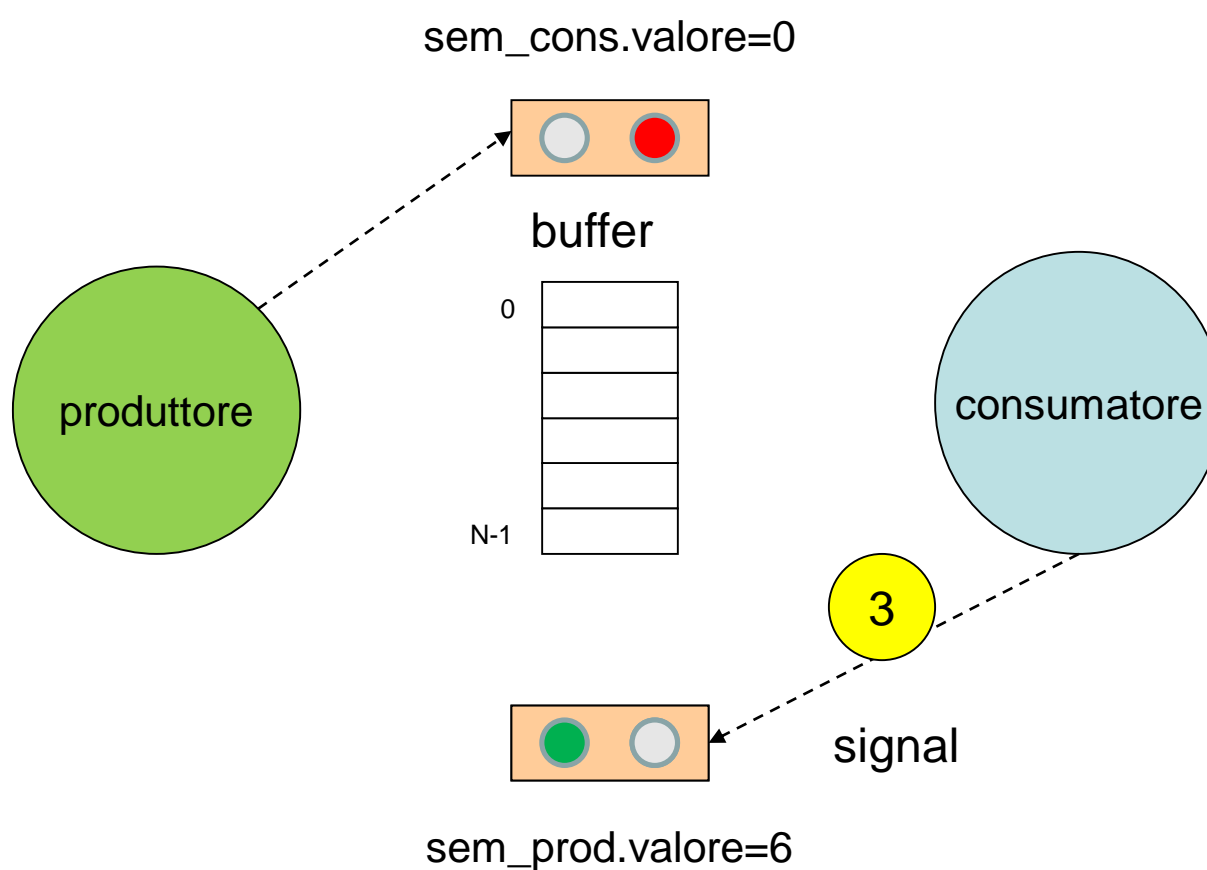
Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

2

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```



Sezione critica

```
buffer[scrivi]=x;
scrivi=(scrivi+1)%N
```

Sezione critica

```
x=buffer[leggi];
leggi=(leggi+1)%N
```

```

produttore () {
    do {
        <produzione del messaggio x>;
        wait (sem_prod);
        buffer[scrivi]=x; // inserimento del messaggio
        scrivi=(scrivi+1)%N;
        signal(sem_cons);
    } while (!fine);
}

```

```

consumatore () {
    do {
        wait (sem_cons);
        x=buffer[leggi]; // prelievo del messaggio
        leggi=(leggi+1)%N;
        signal(sem_prod)
        <consumo del messaggio x>
    } while (!fine);
}

```

Interazione tra processi

- I processi possono cooperare tra loro o competere per l'uso di risorse comuni.
- Nei sistemi che seguono il modello ad ambiente locale, un processo ha un proprio spazio di indirizzamento privato e pertanto non può condividere dati con altri processi.
- Nei sistemi POSIX, la sincronizzazione può avvenire attraverso lo scambio di **segnali**, mentre la comunicazione può realizzarsi mediante l'uso di memoria condivisa e/o lo scambio di messaggi oppure utilizzando **pipe** e/o **socket**.

Sincronizzazione con segnali

- In POSIX, la sincronizzazione avviene mediante i segnali, meccanismi realizzati a livello di kernel che consentono la notifica di eventi asincroni tra processi.

- Il segnale è un evento che un processo mittente invia ad uno o più processi destinatari. Il segnale genera nel processo destinatario un'interruzione del flusso di esecuzione.
- In particolare, quando un processo riceve un segnale, può comportarsi in uno dei seguenti modi:
 - **Eseguire un'azione predefinita dal sistema operativo**
 - **Ignorare il segnale**
 - **Gestire il segnale con una funzione (handler) definita dal programmatore**
- Diverse implementazioni POSIX possono avere diversi segnali. Ogni segnale è identificato da un numero **intero** e da un **nome simbolico**, definiti nel file header di sistema [signal.h](#).
- Con la shell, si può visualizzare l'elenco dei segnali mediante il comando ***kill -l***.

- In particolare, sono disponibili 2 segnali **SIGUSR1** e **SIGUSR2** a cui non è associata nessuna azione di default. Questi segnali possono essere usati dai processi utente per realizzare specifiche politiche di sincronizzazione.
- Alcuni segnali non sono intercettabili mediante handler (ad esempio **SIGKILL** che provoca la terminazione del processo)

System call per l'uso dei segnali

- Un processo che riceve un segnale può gestire l'azione di risposta alla ricezione di tale evento utilizzando le system call *sigaction()* o *signal()*.
- La chiamata ***sigaction()*** appartenente allo standard POSIX è più complessa ed è da preferirsi alla *signal()*, definita nello *standard Ansi C*.
- Tuttavia, per semplicità, analizzeremo la *signal()*.

```
void (*signal(int sig, void (*handler)()))(int);
```

- ***sig*** è un intero (o la costante simbolica) che specifica il segnale da gestire;
- ***handler*** è il puntatore alla funzione che implementa il codice da eseguire quando il processo riceve il segnale. Il parametro handler può specificare la funzione di gestione dell'interruzione (*handler*), oppure assumere il valore:

- **SIG_IGN** nel caso in cui il segnale debba essere ignorato;
 - **SIG_DFL** nel caso in cui debba essere eseguita l'azione di default.
- la funzione **handler()** ha un parametro di tipo intero che, al momento della sua attivazione, assumerà il valore dell'identificativo del segnale che ha ricevuto.
 - Le associazioni tra segnali e azioni sono registrate nel PCB del processo.
 - Poiché la **fork()** copia parte delle informazioni del PCB del padre, comprese quelle riguardanti i segnali e rispettivi handler, nel PCB del figlio, e che padre e figlio condividono lo stesso codice, il figlio eredita dal padre le informazioni relative alla gestione dei segnali e quindi:
 - **Le azioni di default dei segnali del figlio sono le stesse del padre;**
 - **ogni processo figlio ignora i segnali ignorati dal padre;**
 - **ogni processo figlio gestisce i segnali con le stesse funzioni usate dal padre;**

- Dato che padre e figlio hanno *PCB* distinti, eventuali chiamate *sigaction()* o *signal()* eseguite dal figlio sono indipendenti dalla gestione dei segnali del padre.
- Inoltre, un processo quando chiama una funzione della famiglia *exec()* non mantiene l'associazione segnale/handler dato che una *exec()* mantiene parte delle informazioni del *PCB* del processo che la chiama, ma **non dati e codice** e quindi neanche le funzioni di gestione dei segnali.
- L'esempio seguente mostra l'uso della system call *signal()*.

```

#include <signal.h>
void gestore (int signum){
    printf("Ricevuto il segnale %d \n", signum);
    /* In alcune versioni di unix l'associazione
    segnale/gestore non è persistente. In questo caso è
    necessario rieseguire la signal.
    */
    // signal(SIGUSR1, gestore);
}
main () (
    signal (SIGUSR1, gestore) ;
    /* da qui in poi il processo eseguirà la funzione gestore
    quando riceverà il segnale SIGUSR1 */
    .....
    signal (SIGUSR1, SIG_IGN) ;
    / * SIGUSR1 è da qui ignorato: il processo
    non eseguirà più la funzione gestore in risposta a
    SIGUSR1 */
}

```

Invio di segnali tra processi

- I processi possono inviare segnali ad altri processi con la system call *kill()*:

```
#include <signal.h>
int kill (int pid, int sig);
```

- *pid* è il pid del processo destinatario del segnale *sig*. Se *pid* vale **zero**, il segnale *sig* viene inviato a tutti i processi della gerarchia del processo mittente.
- *sig* è il segnale da inviare, espresso come numero o come costante simbolica.
- L'esempio seguente mostra l'uso di *signal()* e *kill()*. Il programma, genera due processi (padre e figlio). Entrambi i processi gestiscono il segnale SIGUSR1 mediante la funzione *gesture*: il figlio, infatti, eredita l'impostazione della *signal* del padre chiamata prima della *fork()*. Una volta attivi entrambi i processi, il padre invia continuamente il segnale SIGUSR1 al figlio.

```

#include <signal.h>
void gestore (int signum) {
    static int cont=0;
    printf ("Processo con pid %d: ricevuto %d volte il
    segnale %d \n", getpid(), ++cont, signum);
}
int main () {
    pid_t pid;
    signal(SIGUSR1, gestore);
    pid = fork ();
    if (pid==0) /* figlio */
        for (; ;) pause();
    else /* padre */
        for ( ; ;) {
            kill (pid, SIGUSR1);
            sleep(1);
        }
}

```

- Oltre alla system call *kill()*, esistono altre chiamate di sistema che automaticamente inviano segnali. Ad esempio la funzione ***alarm()*** causa l'invio del segnale ***SIGALRM*** al processo che la chiama, dopo un intervallo di tempo specificato nell'argomento della funzione.

```
#include <unistd.h>
```

```
unsigned int alarm (unsigned int seconds)
```

- L'esempio seguente mostra l'uso di ***alarm()*** e ***pause()***. Dopo ***ns*** secondi viene inviato un segnale di allarme (SIGALRM) e viene eseguita la funzione ***azione()*** specificata in ***signal()***. Il tempo di allarme ***ns*** viene incrementato dopo ogni chiamata di ***alarm()***.
- La function ***system()*** manda in esecuzione il programma specificato nell'argomento. Nell'esempio viene eseguita la funzione ***system()*** che avvia l'esecuzione dell'utility ***date*** che visualizza data e ora correnti.

```

#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <signal.h>
int ns=1; // periodo iniziale di allarme (1 secondo)
int nmax=10; // valore massimo dell'intervallo di allarme
void azione(){
    /* questa funzione viene eseguita ogni volta
       che il processo riceve il segnale SIGALRM,
    */
    printf("Segnale di allarme ricevuto...eseguo date \n");
    system("date"); // esegue il comando date

    /*
       riassegnamento del periodo di allarme
       che cancella il precedente periodo assegnato.
    */
    alarm(ns); // ns viene incrementato
}

```



```
int main() {
    int i;
    signal(SIGALRM, azione);
    alarm(ns);
    while(ns <= nmax) {
        printf("processo in pausa\n");
        pause();
        printf("fine pausa\n");
        ns++; // incremento del periodo di allarme
    }
    exit(0);
}
```