

Lezione R9

Controllo d'accesso alle risorse condivise – I

Sistemi operativi open-source, embedded e real-time

16 novembre 2017

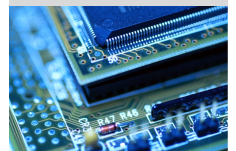
Marco Cesati

Dipartimento di Ingegneria Civile e Ingegneria Informatica
Università degli Studi di Roma Tor Vergata

Di cosa parliamo in questa lezione?

In questa lezione parleremo di protocolli di controllo d'accesso
alle risorse condivise

- 1 Modello di sistema con risorse
- 2 Il controllo d'accesso
- 3 Il protocollo NPCS
- 4 Il protocollo priority-inheritance
- 5 Il protocollo priority-ceiling



Modello di sistema con risorse

- Singolo processore
- Risorse riciclabili seriali di tipo R_1, \dots, R_ρ
- Ciascun tipo di risorsa R_i ha ν_i unità di risorsa indistinguibili
- Ogni unità di risorsa è assegnabile ad un solo job alla volta
- Se R_i ha ∞ unità di risorsa non vale la pena considerarla nel modello $\Rightarrow \nu_i$ è sempre finito
- Esempi tipici: semafori, mutex, spin lock, stampanti, ...

Come modellare una risorsa R che può essere utilizzata contemporaneamente da un numero finito $n > 1$ di job?

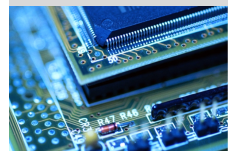
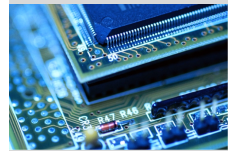
R ha $\nu = n$ unità *esclusive* (nessun job possiede più di 1 unità)

Come modellare una risorsa R che ha una intrinseca dimensione finita (es.: memoria) ?

R ha ν unità di risorsa, e una unità rappresenta il più piccolo blocco di risorsa assegnabile

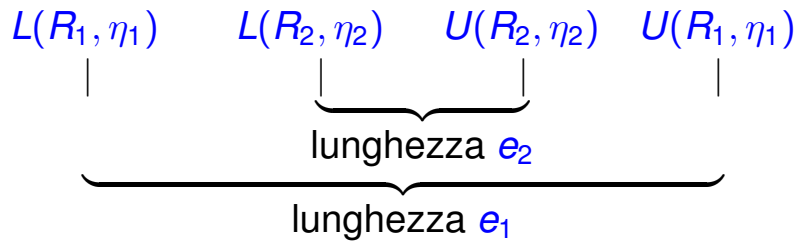
Richieste e rilasci di risorse

- Un job che deve acquisire η unità della risorsa R_i per procedere nell'esecuzione effettua una *richiesta* $L(R_i, \eta)$
- Se la richiesta è soddisfatta, il job continua l'esecuzione
- Altrimenti il job è *bloccato* (la sua esecuzione è sospesa)
- Quando il job non ha più necessità della risorsa, esegue un *rilascio* $U(R_i, \eta)$
- Spesso (ma non sempre!) il controllo di accesso alle risorse è affidato a primitive di *lock/unlock* (tipicamente semafori e mutex del sistema operativo)
- Spesso una risorsa R_i ha una sola unità disponibile ($\nu_i = 1$); abbreviamo $L(R_i, 1) = L(R_i)$ e $U(R_i, 1) = U(R_i)$
- Due job hanno un *conflitto di risorse* se entrambi richiedono una risorsa dello stesso tipo
- Due job *si contendono* una risorsa se uno dei due richiede una risorsa che è già posseduta dall'altro job

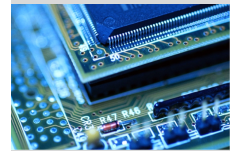


Sezioni critiche

- Si definisce *sezione critica* un segmento di esecuzione di job che inizia con $L(R_i, \eta)$ e termina con $U(R_i, \eta)$
- Le richieste di risorse di un job possono essere annidate, ma assumiamo che i rilasci sono sempre LIFO
- Una *sezione critica* non contenuta in alcun'altra sezione critica è detta *esterna*
- La notazione $[R_1, \eta_1; e_1 [R_2, \eta_2; e_2]]$ corrisponde a:

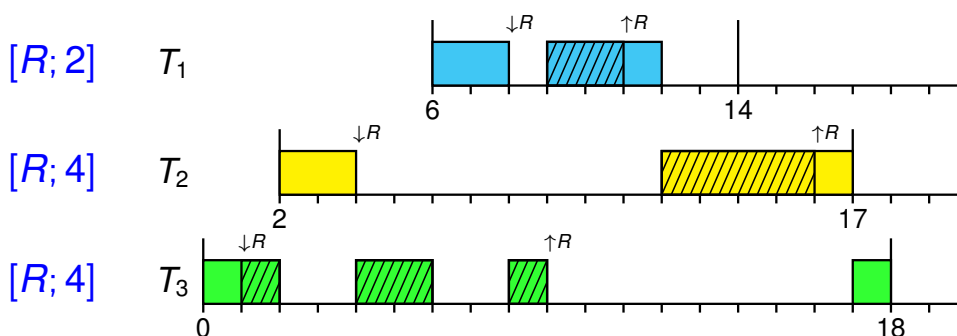


Nella notazione non sono indicati gli istanti iniziali delle sezioni critiche, ma solo il loro annidamento

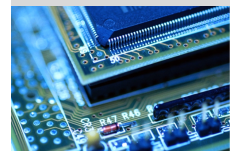
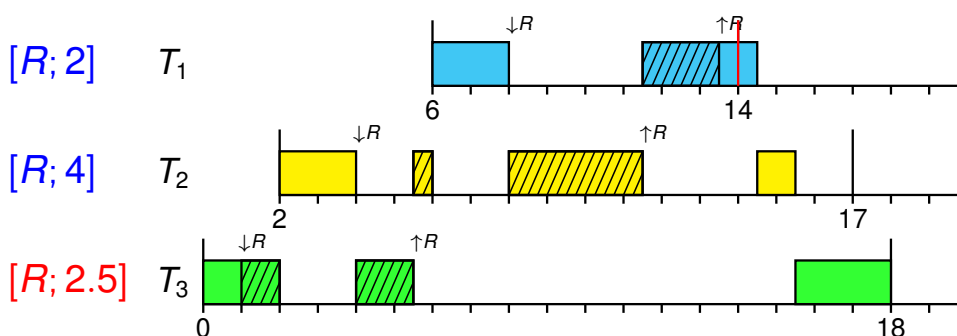


Esempi di schedulazione EDF con una unità di risorsa

Task: $T_1=(6, 8, 5, 8)$, $T_2=(2, 15, 7, 15)$, $T_3=(18, 6)$
 Per T_1 e T_2 : $L(R)$ a inizio exec. +2. Per T_3 : $L(R)$ a +1



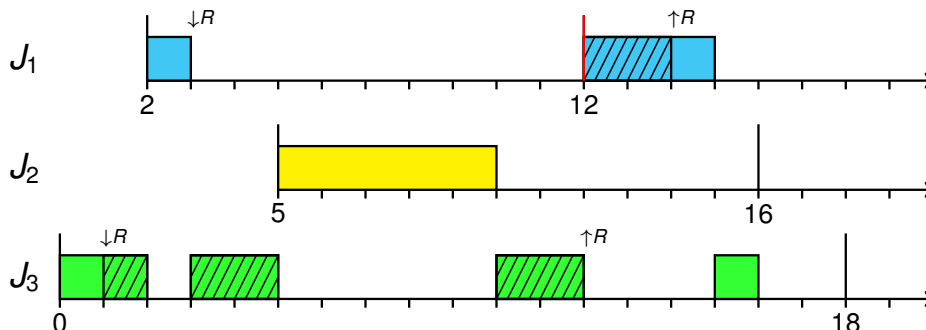
Le inversioni di priorità causano anomalie di schedulazione!



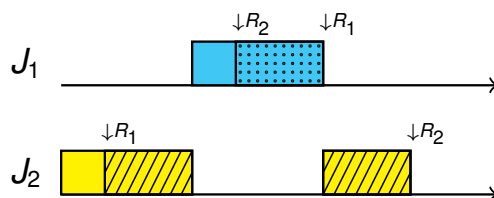
Controllo d'accesso alle risorse

Nei sistemi real-time è sempre necessario implementare un algoritmo per il **controllo d'accesso alle risorse condivise**, altrimenti:

- le **inversioni di priorità** sono *non controllate*, cioè arbitrariamente lunghe (Sha, Rajkumar, Lehoczky 1990)



- sono possibili **deadlock**



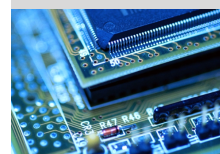
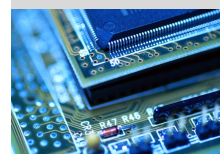
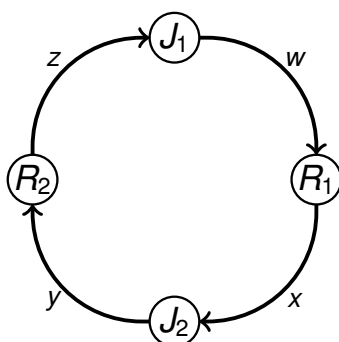
Grafi d'attesa

È possibile rappresentare la mutua relazione tra job e risorse tramite **grafi d'attesa**:

- I nodi del grafo sono i job ed i tipi di risorse
- Un arco orientato con etichetta x da una risorsa ad un job indica che il job ha allocato x unità della risorsa
- Un arco orientato con etichetta x da un job ad una risorsa indica che il job ha richiesto x unità della risorsa e la richiesta non può essere soddisfatta

Cosa rappresenta un ciclo nel grafo d'attesa?

Un **deadlock!**



Protocollo NPCS

Il più semplice protocollo di controllo d'accesso alle risorse è **NPCS** (Nonpreemptive Critical Section, Mok 1983)

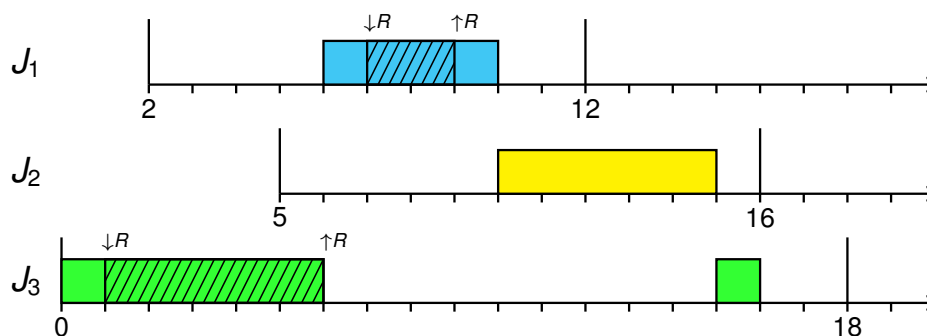
Protocollo NPCS

Un job avente una risorsa assegnata non può essere interrotto

È possibile avere deadlock utilizzando NPCS?

No, ma solo a condizione che il job non si auto-sospenda all'interno di una sezione critica

Esempio di schedulazione con **NPCS**:



Tempo di blocco per conflitto di risorse

Sia $b_i(rc)$ il *tempo di blocco dovuto ad un conflitto di risorse*

Con task a priorità fissa T_1, \dots, T_n e **NPCS** vale

$$b_i(rc) = \max_{i+1 \leq k \leq n} (c_k)$$

(c_k = tempo di esecuzione della più lunga sezione critica di T_k)

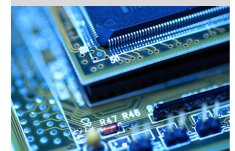
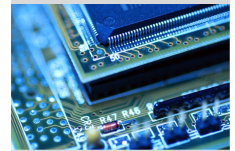
Qual è la formula per $b_i(rc)$ con schedulazione EDF?

- Teorema di Baker: un job J_i può essere bloccato da J_j solo se $d_i < d_j$ e $r_i > r_j$, ossia $D_i < D_j$
- $b_i(rc) = \max\{c_k : k \text{ tale che } D_k > D_i\}$

Qual è il limite del protocollo NPCS?

Un job può essere bloccato da un job di priorità inferiore anche quando non esiste contesa su alcuna risorsa

NPCS è comunque diffuso perché è semplice, non richiede dati sull'uso delle risorse dei job, è facile da implementare e può essere usato sia in sistemi a priorità fissa che dinamica



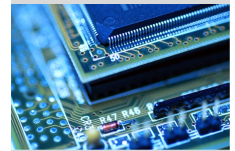
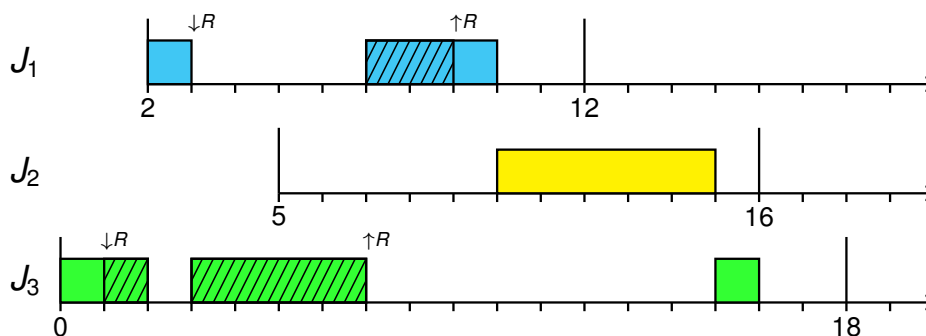
Protocollo priority-inheritance

Proposto da Sha, Rajkumar, Lehoczky (1990):

- Adatto ad ogni scheduler priority-driven
- Non basato sui tempi di esecuzione dei job
- Evita il fenomeno della inversione di priorità incontrollata

Versione base: Una sola unità per ogni tipo di risorsa

Idea: cambiare le priorità se esistono **contese** sulle risorse per evitare che un job che blocca un altro job di priorità più alta sia rallentato da job di priorità intermedia tra i due



Protocollo priority-inheritance (2)

Regola di schedulazione

I job sono schedulati in modo interrompibile secondo la loro **priorità corrente**. Inizialmente la priorità corrente $\pi(t)$ di un job J rilasciato al tempo t è quella assegnata dall'algoritmo di schedulazione

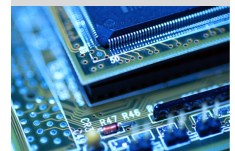
Regola di allocazione

Quando un job J richiede una risorsa R al tempo t :

- Se R è disponibile, R è assegnata a J
- Se R non è disponibile, J è sospeso (bloccato)

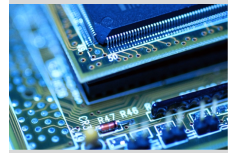
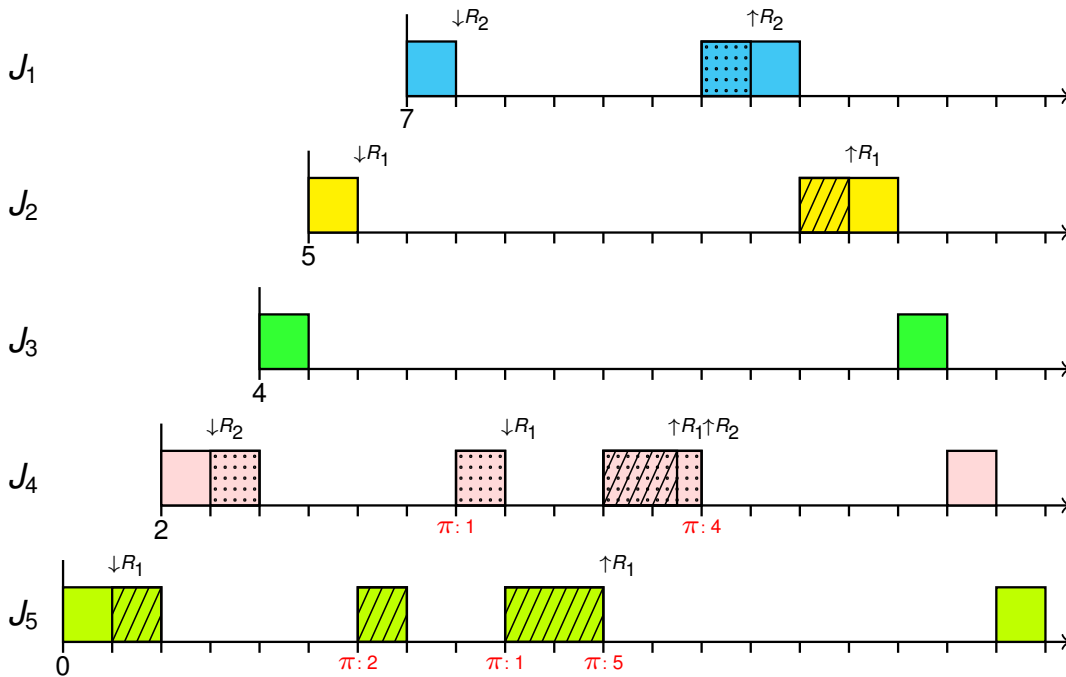
Regola di trasferimento della priorità

Quando un job J viene bloccato a causa di una **contesa** su una risorsa R , il job J_ℓ che blocca J eredita la **priorità corrente** $\pi(t)$ di J finché non rilascia R ; a quel punto, la **priorità corrente** di J_ℓ torna ad essere la priorità $\pi_\ell(t')$ che aveva al momento t' in cui aveva acquisito la risorsa R



Schedulazione a priorità fissa e priority-inheritance

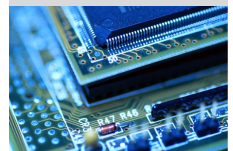
	J_1	J_2	J_3	J_4	J_5	$J_1: [R_2; 1]$	$J_2: [R_1; 1]$
r	7	5	4	2	0		
e	3	3	2	6	6	$J_4: [R_2; 4 [R_1; 1.5]]$	$J_5: [R_1; 4]$



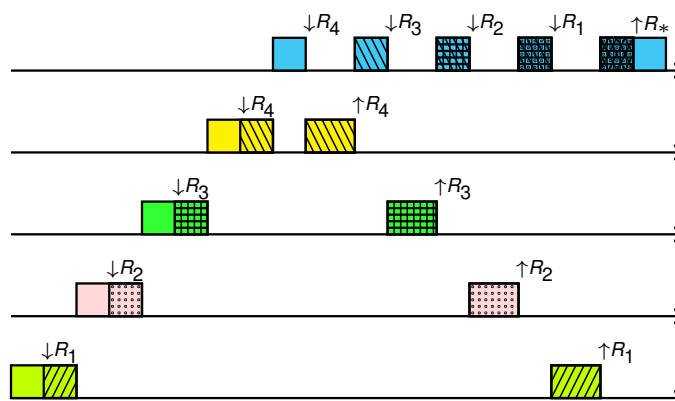
Limiti del protocollo priority-inheritance

Quali sono le limitazioni del protocollo priority-inheritance?

- Non evita i deadlock
- Introduce nuovi casi di blocco: un job con priorità corrente $\pi(t)$ può bloccare ogni job con priorità assegnata minore di $\pi(t)$
- Non riduce i tempi di blocco dovuti ai conflitti sulle risorse al minimo teoricamente possibile



Un job che accede a v risorse ed ha conflitti di risorse con k job di priorità assegnata minore può bloccare $\min(v, k)$ volte



Protocollo priority-ceiling

Proposto da Sha, Rajkumar, Lehoczky (1988, 1990):

- Adatto a scheduler con priorità fissa
- Basato sulle richieste di risorse dei job (prefissate)
- Evita l'inversione di priorità incontrollata e i deadlock

Versione base: Una sola unità per ogni tipo di risorsa

Idea: associare ad ogni risorsa R il valore **priority ceiling** $\Pi(R)$ pari alla massima (*) priorità dei job che fanno uso di R

Ad ogni istante t il valore **current priority ceiling** $\hat{\Pi}(t)$ è pari a:

- la massima (*) priorità $\Pi(R)$ fra tutte le risorse del sistema correntemente in uso al tempo t
- al valore convenzionale Ω di priorità inferiore a quella di qualunque task se nessuna risorsa è in uso

(*)

Confrontando le priorità, $\pi(t) > \pi'(t)$ significa che $\pi(t)$ ha maggiore priorità di $\pi'(t)$; così se a valore inferiore corrisponde priorità superiore, $\pi(t) = 1$ e $\pi'(t) = 2$ implica che $\pi(t) > \pi'(t)$

Protocollo priority-ceiling (2)

Regola di schedulazione

I job sono schedulati in modo interrompibile secondo la loro **priorità corrente**. Inizialmente la priorità corrente $\pi(t)$ di un job J rilasciato al tempo t è quella prefissata

Regola di allocazione

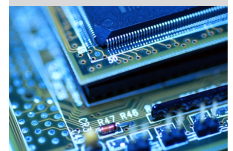
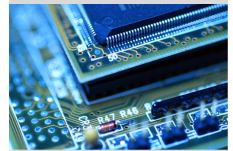
Se al tempo t un job J con priorità corrente $\pi(t)$ richiede una risorsa R , R è allocata a J solo se è disponibile e se inoltre:

- (a) $\pi(t) > \hat{\Pi}(t)$, oppure
- (b) J possiede una risorsa il cui **priority ceiling** è uguale a $\hat{\Pi}(t)$

Altrimenti J è sospeso (bloccato)

Regola di trasferimento della priorità

Se J_ℓ blocca J , J_ℓ eredita la priorità corrente $\pi(t)$ di J finché J_ℓ non rilascia l'ultima risorsa R tale che $\Pi(R) \geq \pi(t)$; a quel punto la priorità corrente di J_ℓ torna ad essere la priorità $\pi_\ell(t')$ che aveva al momento t' in cui aveva acquisito la risorsa R

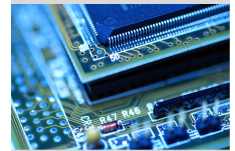
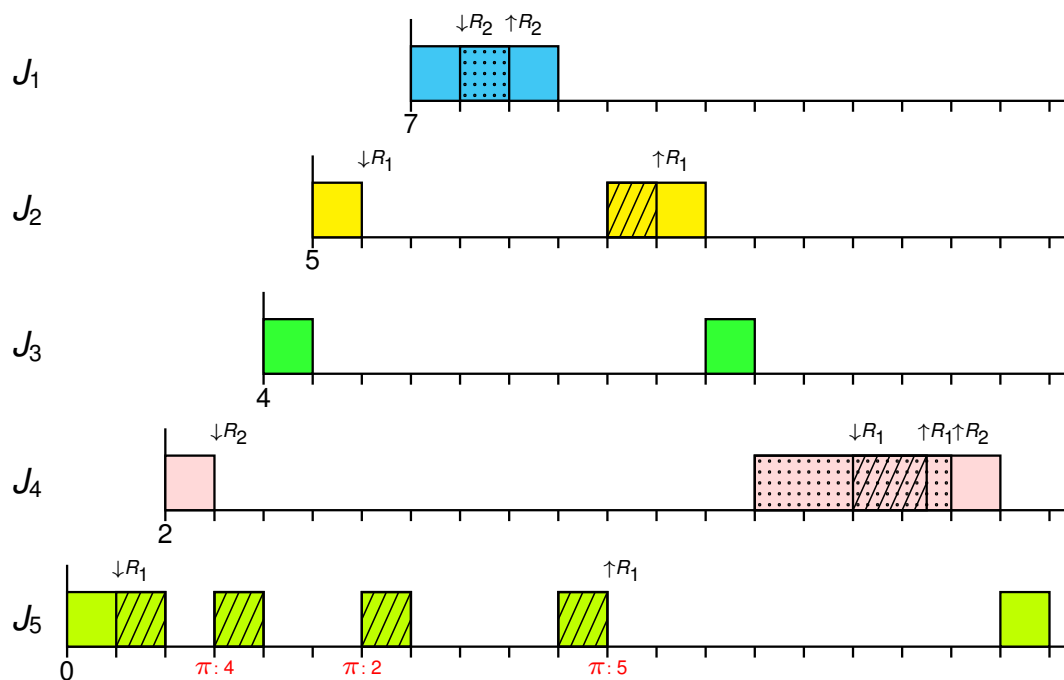


Esempio di schedulazione con priority-ceiling

	J_1	J_2	J_3	J_4	J_5	$J_1:[R_2; 1]$	$J_2:[R_1; 1]$	$\Pi(R_1)=2$
r	7	5	4	2	0			
e	3	3	2	6	6	$J_4:[R_2; 4]$	$[R_1; 1.5]$	$J_5:[R_1; 4]$ $\Pi(R_2)=1$

$\hat{\pi}(t): \Omega \ 2$

1 2 Ω Ω 1 Ω



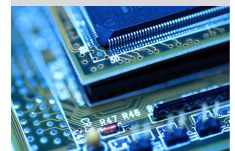
Tipi di blocco nel protocollo priority-ceiling

Nel protocollo priority-ceiling, in quali diversi casi un job J_ℓ può bloccare un job J_h con priorità assegnate $\pi_\ell < \pi_h$?

- **Blocco diretto:** J_h richiede una risorsa R assegnata a J_ℓ
- **Blocco dovuto a priority-inheritance:** la priorità corrente di J_ℓ è maggiore di quella di J_h perché J_ℓ blocca direttamente un job di priorità maggiore di J_h
- **Blocco dovuto a priority-ceiling (o avoidance blocking):** J_h ha richiesto una risorsa R ma J_ℓ possiede un'altra risorsa R' tale che $\Pi(R') \geq \pi_h$

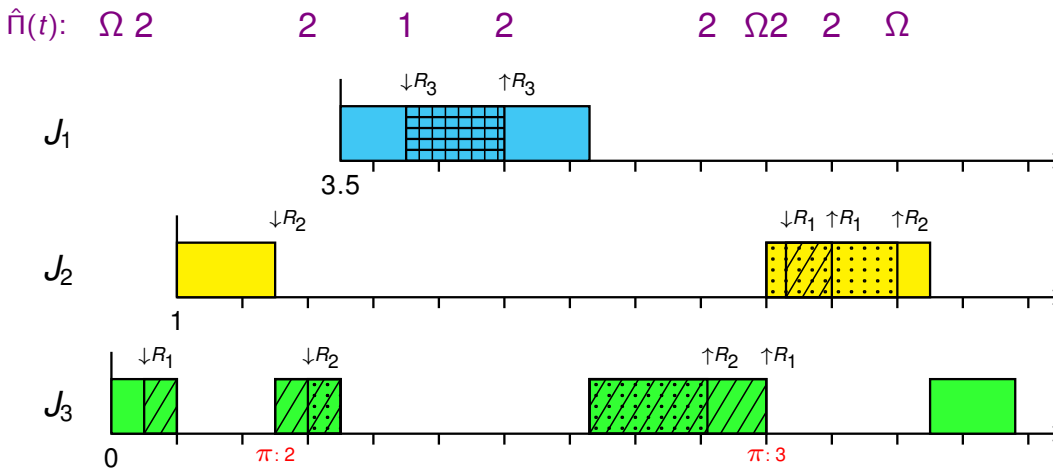
Perché il protocollo priority-ceiling evita i deadlock?

- I deadlock possono essere evitati se tutti i job acquisiscono le risorse annidate rispettando un unico ordinamento globale delle risorse (Havender, 1968)
- I **priority ceiling** $\Pi(R)$ delle risorse e la regola di allocazione vietano le assegnazioni di risorse "fuori ordine"

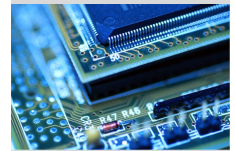


Come si evitano i deadlock nel protocollo priority ceiling

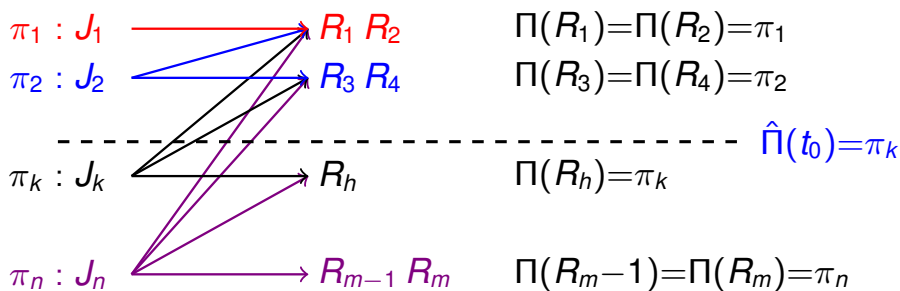
	J_1	J_2	J_3	$J_1: [R_3; 1.5]$	$J_2: [R_2; 2 [R_1; 0.7]]$	$J_3: [R_1; 4.2 [R_2; 2.3]]$
r	3.5	1	0			
e	3.8	4	6	$\Pi(R_1)=2$	$\Pi(R_2)=2$	$\Pi(R_3)=1$



Al tempo 2.5 J_2 richiede R_2 , ma la richiesta viene rifiutata anche se R_2 è libera \Rightarrow si evita un possibile deadlock con J_3
 I job con priorità corrente maggiore di $\hat{\pi}(t)$ possono acquisire risorse senza rischiare deadlock con le risorse già assegnate



Come si evitano i deadlock nel protocollo priority-ceiling (2)



Se al tempo t_0 un job J richiede una risorsa R e $\pi_J(t_0) > \hat{\pi}(t_0)$:

- J non chiederà mai alcuna risorsa già assegnata al tempo t_0
 \Rightarrow nessun deadlock con risorse già assegnate
- Nessun job con priorità maggiore di $\pi_J(t_0)$ chiederà alcuna risorsa già assegnata al tempo t_0
 \Rightarrow nessun job che già possiede una risorsa al tempo t_0 potrà interrompere J e richiedere R

\Rightarrow Il protocollo **priority-ceiling** evita i deadlock

