

6. Средства синхронизации и взаимодействия процессов

6.1. Проблема синхронизации

Процессам часто нужно взаимодействовать друг с другом, например, один процесс может передавать данные другому процессу, или несколько процессов могут обрабатывать данные из общего файла.

Во всех этих случаях возникает проблема синхронизации процессов, которая может решаться:

- приостановкой и активизацией процессов,
- организацией очередей,
- блокированием и освобождением ресурсов.



Общие данные

Процесс-клиент R

R1	Прочитать NEXT
R2	Поместить имя файла RFILE
R3	Нарастить NEXT
	⋮
	⋮

Принт-сервер

Печать файлов из списка

NEXT

1	ALPHA
2	BETA
	GAMMA

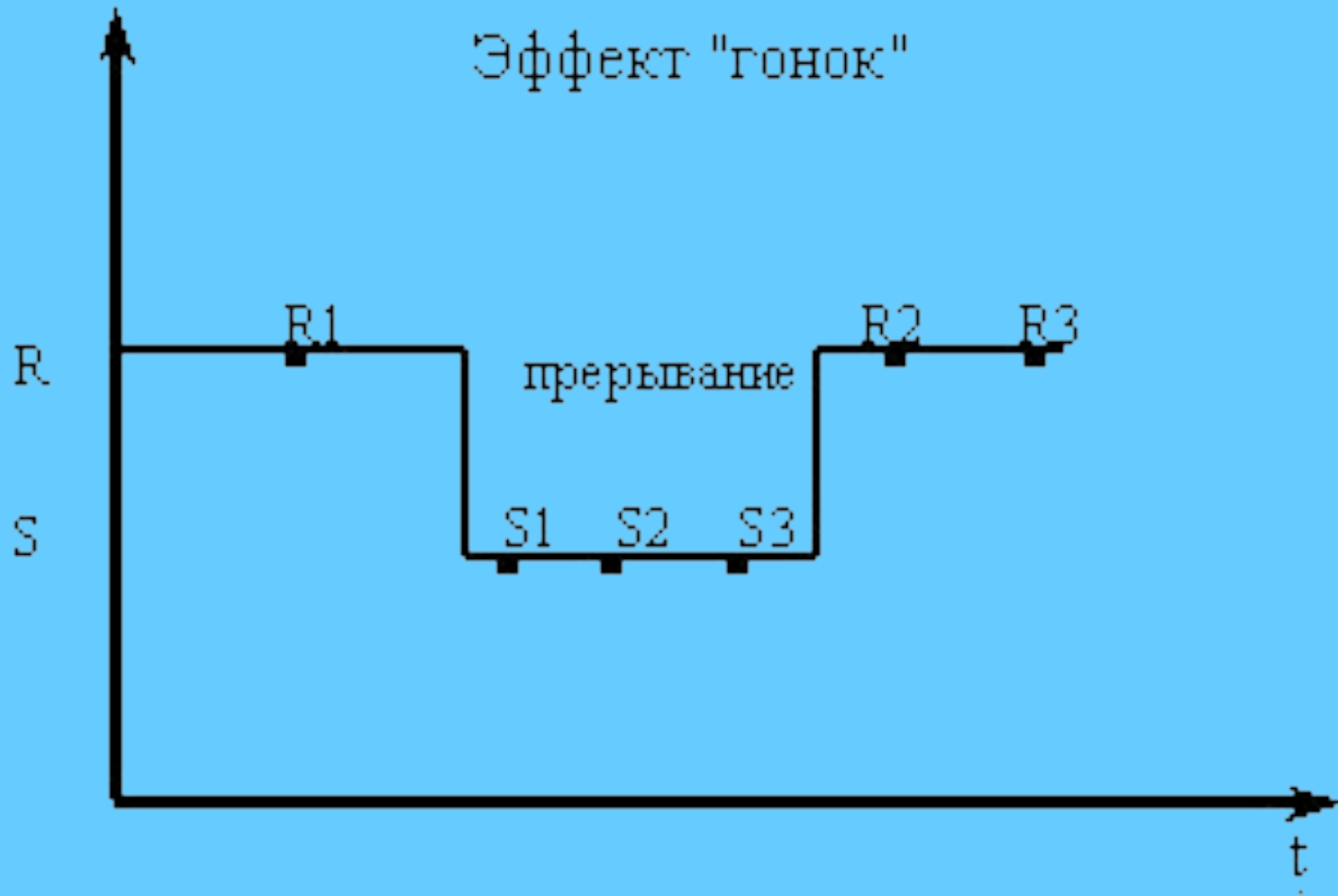
Процесс-клиент S

S1	Прочитать NEXT
S2	Поместить имя файла SFILE
S3	Нарастить NEXT
	⋮
	⋮

разделенный ресурс



Эффект "гонок"



Пример необходимости синхронизации



6.2. Критическая секция

Важным понятием синхронизации процессов является понятие "критическая секция" программы (CS).

Критическая секция - это часть программы, в которой осуществляется доступ к разделяемым данным.

Чтобы исключить эффект гонок по отношению к некоторому **ресурсу**, необходимо обеспечить, чтобы в каждый момент в **критической секции**, связанной с этим ресурсом, находился максимум **один процесс**.

Этот прием называют **взаимным исключением**.



6.3. Синхронизация процессов на основе семафорных операций

Для устранения активного ожидания процесса CPU может быть использован так называемый аппарат событий.

С помощью этого средства могут решаться не только проблемы взаимного исключения, но и более общие задачи синхронизации процессов.

В разных ОС аппарат событий реализуется по своему, но в любом случае используются системные функции аналогичного назначения, которые условно назовем `WAIT(x)` и `POST(x)`, где `x` - идентификатор некоторого события.





Реализация критической секции с использованием системных функций WAIT(D) и POST(D)



Если ресурс занят, то процесс не выполняет **циклический опрос**, а вызывает системную функцию **WAIT(D)**, здесь **D** обозначает **событие**, заключающееся в освобождении ресурса **D**.

Функция **WAIT(D)** переводит **активный процесс** в состояние **ОЖИДАНИЕ** и делает отметку в его **дескрипторе** о том, что процесс ожидает события **D**.

Процесс, который в это время использует ресурс **D**, после выхода из **критической секции** выполняет системную функцию **POST(D)**, в результате чего ОС **просматривает** очередь ожидающих процессов и переводит процесс, ожидающий события **D**, в состояние **ГОТОВНОСТЬ**.



Обобщающее средство синхронизации процессов предложил Дейкстра, который ввел два новых примитива.

В абстрактной форме эти примитивы, обозначаемые P и V , оперируют над целыми неотрицательными переменными, называемыми семафорами.

Пусть S такой семафор. Операции определяются следующим образом:

$V(S)$: переменная S увеличивается на 1 одним неделимым действием; выборка, инкремент и запоминание не могут быть прерваны, и к S нет доступа другим процессам во время выполнения этой операции.

$P(S)$: уменьшение S на 1, если это возможно. Если $S=0$, то невозможно уменьшить S и остаться в области целых неотрицательных значений, в этом случае процесс, вызывающий P -операцию, ждет, пока это уменьшение станет возможным.



6.4. Семафоры как счетчики ресурсов и синхронизаторы операций

Рассмотрим использование **семафоров** на классическом примере взаимодействия **двух процессов**, выполняющихся в режиме **мультипрограммирования**, один из которых пишет данные в **буферный пул**, а другой считывает их из **буферного пула**.

Пусть **буферный пул** состоит из **N буферов**, каждый из которых может содержать одну запись.

Процесс "писатель" должен **приостанавливаться**, когда все буфера оказываются занятыми, и **активизироваться** при освобождении хотя бы одного буфера.

Напротив, процесс "читатель" **приостанавливается**, когда все буферы пусты, и **активизируется** при появлении хотя бы одной записи.



Для процессов, совместно выполняющих общую работу, недостаточно, что они взаимно исключают друг друга при работе с разделяемыми переменными, им необходимо еще и передавать друг другу информацию.

Минимальной единицей передаваемой информации может быть простой временной сигнал.

В этом случае действует следующее правило: процессу предоставляется возможность ждать, пока другой не сообщит о "свершении" определенного события.



Специально предусматривать взаимное исключение при доступе к буферу нет необходимости, т.к. в данном случае оно обеспечивается синхронизацией.

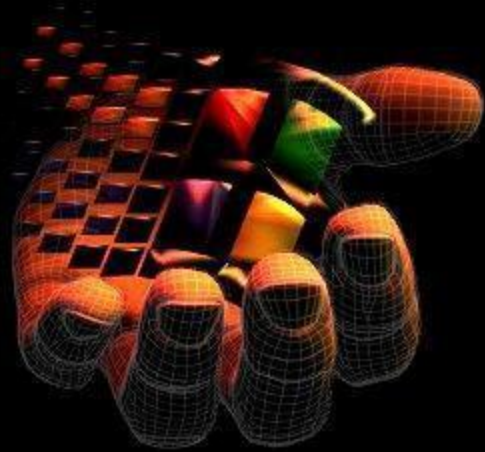
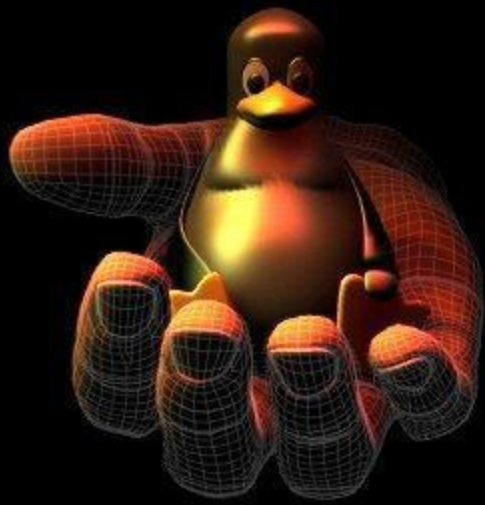
Итак - семафор может быть синхронизатором, координирующим производство и потребление ресурсов.

Процесс, потребляя ресурс, выполняет P-операцию над связанным с ресурсом семафором (т.е. $P(S)$), что означает изменение значения S в меньшую сторону.

Процесс производит ресурс, выполняя $V(S)$ -операцию над тем же семафором.







Linux / Windows