

Multithreading et synchronisation

Guillaume Salagnac

Insa de Lyon – Informatique

Plan

1. Introduction : la notion de thread
2. Problème de l'exclusion mutuelle
3. Interblocages
4. Moniteurs et variables de condition

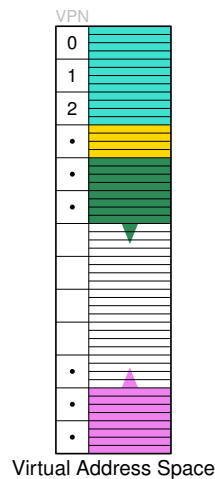
2/45

Rappel : la notion de processus

Définition : processus

«un programme en cours d'exécution»

- isolés les uns des autres
 - en temps : CPU virtuel
 - en espace : mémoire virtuelle
- Process Control Block
 - numéro = PID
 - environnement, répertoire courant, fichiers ouverts...
 - copie des registres CPU
 - vue mémoire = Page Table
- Page Table
 - instructions = .text
 - variables globales = .data
 - tas d'allocation = .heap
 - pile d'exécution = .stack



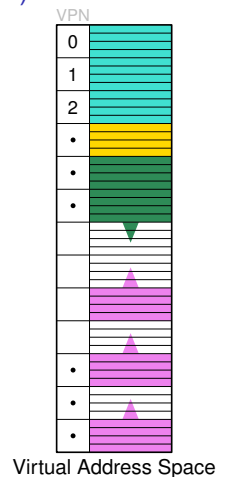
3/45

Notion de thread (VF fil d'exécution)

Définition : thread

«une tâche indépendante à l'intérieur d'un processus»

- pourquoi les threads ?
 - profiter de plusieurs CPU
 - faciliter la programmation
- vue mémoire commune
 - pas d'isolation matérielle
 - variables globales partagées
 - tas d'allocation commun
- ordonnancement indépendant
 - un VCPU privé
 - TCB = *Thread Control Block*
 - une pile d'exécution privée
 - variables locales privées



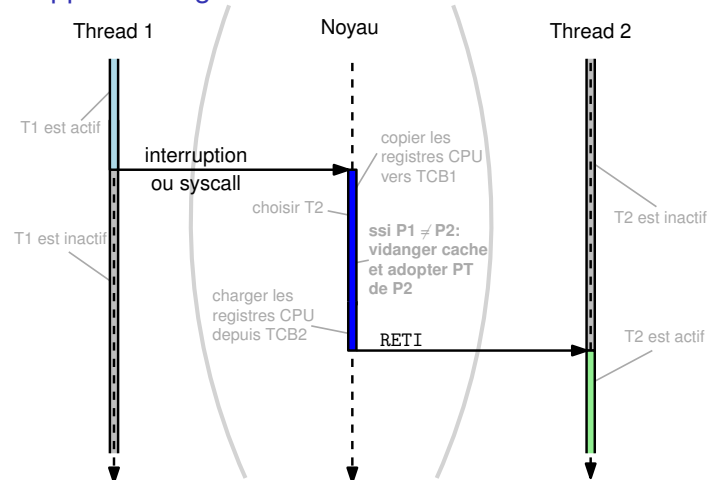
4/45

Notion de thread : remarques

- parfois appelé «processus léger» mais vision archaïque
 - en vrai : un PCB = une PT et un/plusieurs TCB
 - par ex : task_struct et mm_struct dans Linux
- un thread ne peut pas vivre en dehors d'un processus
 - besoin d'une vue mémoire
- un processus vivant a toujours au moins un thread
 - «main thread» = thread qui exécute main()
 - lorsque zéro thread ► processus terminé

5/45

Rappel : changement de contexte



6/45

API POSIX : Threads

```
#include <pthread.h>

/* opaque typedefs */ pthread_t, pthread_attr_t;

// create and start a new thread
int pthread_create(pthread_t *thread,
                  pthread_attr_t *attr,
                  void * (*function) (void *),
                  void *arg);

// terminate the current thread
void pthread_exit(void *retval);
// terminate another thread
int pthread_cancel(pthread_t thread);

// wait for another thread to terminate
int pthread_join(pthread_t thread, void **retvalp);
```

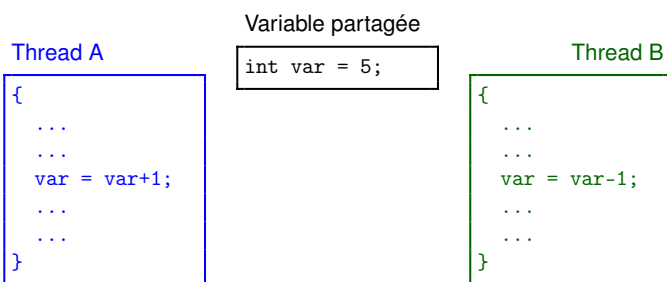
7/45

Plan

1. Introduction : la notion de thread
2. Problème de l'exclusion mutuelle
3. Interblocages
4. Moniteurs et variables de condition

8/45

Accès concurrents à une variable partagée

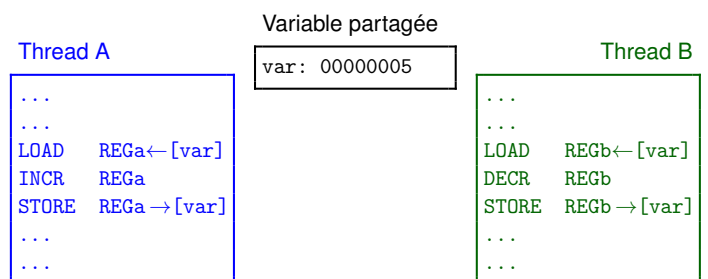


Question : que vaut var à la fin de l'exécution ?

- intuition : var==5
- réalité : var==5 ou var==4 ou var==6

9/45

Explication : code source $\neq$ instructions du processeur

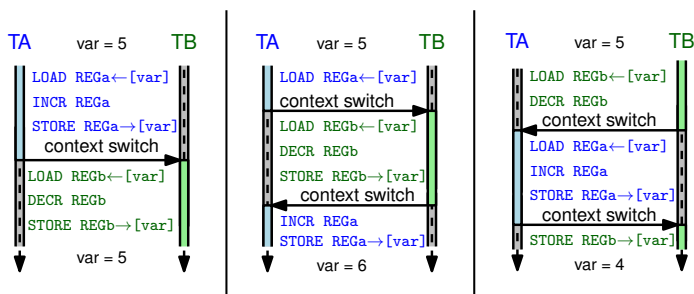


Remarque : A et B exécutés sur des (V)CPU distincts

- REGa et REGb (physiquement ou logiquement) distincts

10/45

Quelques exécutions possibles



Remarque : 1 CPU ou 2 CPU ► problème semblable

11/45

Notion de «data race»

VF «situation de concurrence», course critique, accès concurrents

Définition : data race

Situation où le résultat du programme dépend de l'ordre dans lequel sont exécutées les instructions des threads

Remarques

- plusieurs accès concurrents à une ressource partagée
 - variable globale, fichier, réseau, base de données...
 - écriture+écriture = problème
 - écriture+lecture = problème
- concurrence : parallélisme et/ou entrelacement
 - i.e. quand on ne maîtrise pas l'ordre temporel des actions
- risques : corruption de données et/ou crash
- mauvaise nouvelle : très difficile à déboguer en pratique
- bonne nouvelle : des protections efficaces existent

12/45

Situation de concurrence : exemples

- deux écritures concurrentes = conflit

```
Thread A:  x=10
Thread B:  x=20
```

Question : valeur finale de x ?

- une lecture et une écriture concurrentes = conflit

```
Init:      x=5
Thread A:  x=10
Thread B:  print(x)
```

Question : valeur affichée ?

Précepte : *data race* = bug

Un programme dans lequel plusieurs tâches peuvent se retrouver en situation de concurrence est un programme **incorrect**.

13/45

Objectif : garantir l'exclusion mutuelle

Définitions

- Action **atomique** : action au cours de laquelle aucun état intermédiaire n'est visible depuis l'extérieur
- Ressource **critique** : objet partagé par plusieurs threads et susceptible de subir une *data race*
- Section **critique** : morceau de programme qui accède à une ressource critique

Idee : on veut que chaque section critique s'exécute de façon atomique

Définition : exclusion mutuelle

Interdiction pour plusieurs threads de se trouver simultanément à l'intérieur d'une section critique

Idee : «verrouiller» l'accès à une section critique déjà occupée

14/45

Exclusion mutuelle par verrouillage

Variables partagées

```
int var = 5;
lock_t L;
```

Thread B

Thread A

```
{
...
lock(L);
var = var+1;
unlock(L);
...
}
```

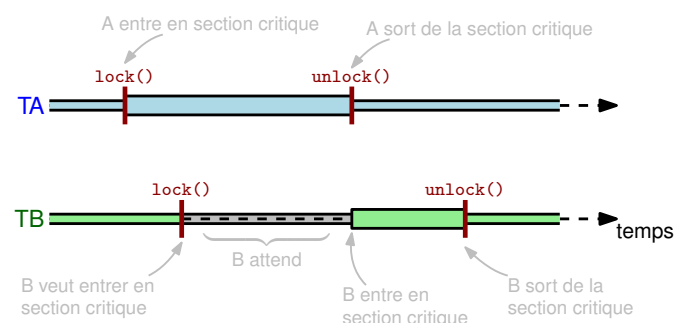
```
{
...
lock(L);
var = var-1;
unlock(L);
...
}
```

On voudrait ces deux méthodes **atomiques** :

- **lock(L)** pour **prendre le verrou L** en exclusivité
 - ▶ un seul thread peut entrer en section critique
- **unlock(L)** pour **relâcher le verrou L**
 - ▶ permet aux autres threads de le prendre à leur tour

15/45

Exclusion mutuelle : illustration



16/45

Solution naïve (et incorrecte)

partagé

```
int turn = 1;
```

Thread B

Thread A

```
while(1)
{ ...
  while(turn==2)
  { /* attendre */ }
  // section critique
  turn = 2;
  ...
}
```

```
while(1)
{ ...
  while(turn==1)
  { /* attendre */ }
  // section critique
  turn = 1;
  ...
}
```

- Exclusion mutuelle : OK
- Attente active : exécution pas très efficace
- Problème : alternance stricte ▶ **progression** non garantie

17/45

Problème : comment garantir l'exclusion mutuelle ?

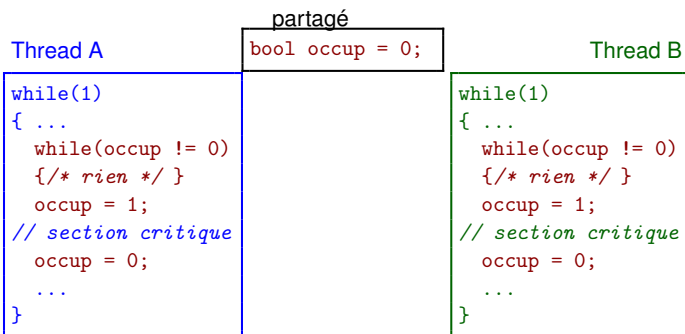
Autrement dit : comment implémenter lock() et unlock() ?

Propriétés souhaitables

- **Exclusion mutuelle** : à chaque instant, au maximum une seule tâche est en section critique
 - sinon risque de *data race*
- **Progression** : si aucune tâche n'est en section critique, alors une tâche exécutant lock() ne doit pas se faire bloquer
 - sinon risque de *deadlock*, en VF interblocage
- **Équité** : aucune tâche ne doit être obligée d'attendre indéfiniment avant de pouvoir entrer en section critique
 - sinon risque de *starvation*, en VF famine, privation
- **Généralité** : pas d'hypothèses sur le nombre de tâches ou sur leurs vitesses relatives
 - on veut une solution universelle
- Bonus : implem simple, algo prouvable, exécution efficace...

18/45

Solution naïve n° 2 (incorrecte aussi)



- Progression : OK
- Exclusion mutuelle : **non garantie**
- Problème : consultation-modification non atomique

19/45

Solutions correctes

Masquer les interruptions

- idée : empêcher tout changement de contexte
- dangereux, et inapplicable sur machine multiprocesseur

Approche purement logicielle

- idée : **programmer avec des instructions atomiques**
- autrefois seulement LOAD et STORE ► par ex. algo de Peterson
- de nos jours : TEST-AND-SET, COMPARE-AND-SWAP ► **spin-lock**
- **attente active** = souvent inefficace à l'exécution

Approche noyau : intégrer synchronisation et ordonnancement

- idée : programmer avec des instructions atomiques
 - mais les cacher dans le noyau (derrière des appels système)
- permet de **bloquer** / **réveiller** les threads au bon moment

20/45

Mutex : définition

Verrou exclusif, ou en VO **mutex lock**

- objet abstrait = **opaque au programmeur**
- deux états possibles : libre=unlocked ou pris=locked
- offre deux méthodes **atomiques** **lock()** et **unlock()**



lock(L)
si le verrou L est libre, le prendre
sinon, attendre qu'il se libère

unlock(L)
libérer le verrou L

Remarques

- lock() et unlock() implémentés comme appels système
- threads en attente = état **BLOCKED** dans l'ordonnanceur
 - une file de threads suspendus pour chaque mutex
- invoquer **unlock()** réveille **un** thread suspendu (s'il y en a)
 - attention : ordre de réveil **non spécifié**

21/45

API POSIX : Mutex locks

```
#include <pthread.h>

/* opaque typedefs */ pthread_mutex_t, pthread_mutexattr_t;

// create a new mutex lock
int pthread_mutex_init(pthread_mutex_t *mutex,
                       pthread_mutexattr_t *mutexattr);

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

// attempt to lock a mutex without blocking
int pthread_mutex_trylock(pthread_mutex_t *mutex);
```

22/45

Exclusion mutuelle : en résumé

Notion de «**data race**»

- plusieurs **accès concurrents** à une même variable
- accès non atomique ► données incohérentes

Section critique

- morceau de code qu'on veut rendre **atomique**
- exécution nécessairement en **exclusion mutuelle**

Solution : utiliser un **mutex lock**

```
lock(L);
/* section critique */
unlock(L);
```

- nécessite que **tous** nos threads jouent le jeu

23/45

Plan

1. Introduction : la notion de thread
2. Problème de l'exclusion mutuelle
3. Interblocages
4. Moniteurs et variables de condition

24/45

Notion de «deadlock», en VF interblocage

Définition : interblocage, en VO deadlock

Situation dans laquelle deux (ou plusieurs) tâches concurrentes se retrouvent suspendues car elles s'attendent **mutuellement**

►...pour toujours

Exemple :

```
Init: Mutex X, Y
Thread A: lock(X); lock(Y); print("A"); ...
Thread B: lock(Y); lock(X); print("B"); ...
```

Exemple de **trace d'exécution** menant à un interblocage

- 1 Thread A : lock(X)
- 2 Thread B : lock(Y)
- 3 Thread A : lock(Y) ► suspend A
- 4 Thread B : lock(X) ► suspend B

25/45

Interblocage : conditions de Coffman

Quatre conditions nécessaires :

- **exclusion mutuelle** : chaque ressource critique est non partageable entre plusieurs threads
- **hold and wait** : un thread possède déjà une ressource et attend pour en avoir une autre
- **non-préemption** : une ressource verrouillée ne peut pas être réquisitionnée, seulement libérée volontairement
- **attente circulaire** : A attend que B libère une ressource, mais B attend que C libère une autre ressource, etc.

Solutions aux problèmes d'interblocages :

- **Prévention** : garantir leur absence, par conception
- **Détection** : reconnaître le problème quand il arrive
- **Résolution** : régler le blocage une fois qu'il est là

26/45

Plan

1. Introduction : la notion de thread
2. Problème de l'exclusion mutuelle
3. Interblocages
4. Moniteurs et variables de condition

27/45

Scénario producteur-consommateur : introduction

Deux threads communiquent via une file FIFO partagée



Producteur

```
while(1)
{
    item=produce();
    fifo_put(item);
}
```

Consommateur

```
while(1)
{
    item = fifo_get();
    consume(item);
}
```

Remarques :

- file = tampon circulaire de taille constante
- producteur doit attendre tant que la file est pleine
- consommateur doit attendre tant que la file est vide

28/45

Prod.-consomm. : solution naïve (et incorrecte)

partagé

```
item_t buffer[N];
int count=0;
```

Producteur

```
int in = 0;
while(1)
{
    item=produce()
    while(count == N) {}
    buffer[in] = item;
    in = (in+1) % N;
    count = count + 1;
}
```

Consommateur

```
int out = 0;
while(1)
{
    while(count == 0) {}
    item = buffer[out];
    out = (out+1) % N;
    count = count - 1;
    consume(item);
}
```

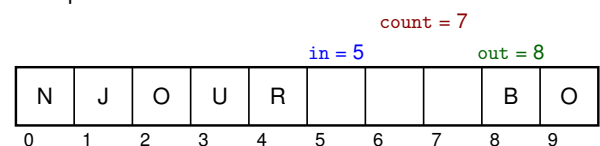
Observation : ce programme a des bugs de **synchronisation**

► Question : comment corriger le problème ?

29/45

Producteur-consommateur : remarques

- buffer partagé de taille N (constante) initialement vide
 - buffer circulaire : $x \% N$ se lit « x modulo N »
- fonctions `produce()` et `consume()` non pertinentes
 - supposées « purement séquentielles » i.e. n'accédant à aucune ressource partagée
- variable partagée `count` pour la synchronisation
 - indique le nombre d'éléments actuellement dans le buffer
- variables `in` et `out` : non partagées
- exemple avec $N=10$:



30/45

Tentative avec mutex 1 : deadlock

partagé

```
item_t buffer[N];
int count=0;
mutex L;
```

Producteur

```
int in = 0;
while(1)
{
    item=produce()
    lock(L);
    while(count == N) {}
    buffer[in] = item;
    in = (in+1) % N;
    count = count + 1;
    unlock(L);
}
```

Consommateur

```
int out = 0;
while(1)
{
    lock(L);
    while(count == 0) {}
    item = buffer[out];
    out = (out+1) % N;
    count = count - 1;
    unlock(L);
    consume(item);
}
```

31/45

Tentative avec mutex 2 : encore un deadlock

```
item_t buffer[N];
int count=0;
mutex L;
```

Producteur

```
int in = 0;
while(1)
{
    item=produce()
    lock(L);
    while(count == N) {}
    unlock(L);
    buffer[in] = item;
    in = (in+1) % N;
    lock(L);
    count = count + 1;
    unlock(L);
}
```

Consommateur

```
int out = 0;
while(1)
{
    lock(L);
    while(count == 0) {}
    unlock(L);
    item = buffer[out];
    out = (out+1) % N;
    lock(L);
    count = count - 1;
    unlock(L);
    consume(item);
}
```

32/45

Tentative avec mutex 3 : attente active

Producteur

```
int in = 0;
while(1)
{
    item=produce()
    lock(L);
    while(count == N) {
        unlock(L);
        lock(L);
    }
    unlock(L);
    buffer[in] = item;
    in = (in+1) % N;
    lock(L);
    count = count + 1;
    unlock(L);
}
```

Consommateur

```
int out = 0;
while(1)
{
    lock(L);
    while(count == 0) {
        unlock(L);
        lock(L);
    }
    unlock(L);
    item = buffer[out];
    out = (out+1) % N;
    lock(L);
    count = count - 1;
    unlock(L);
    consume(item);
}
```

33/45

Producteur-consommateur : à retenir

Hypothèses :

- file partagée de taille constante
- thread producteur doit attendre tant que la file est pleine
- thread consommateur doit attendre tant que la file est vide

Problèmes des solutions à base de mutex :

- mauvaise concurrence
- risques de deadlock
- attente active

Mauvaise nouvelle

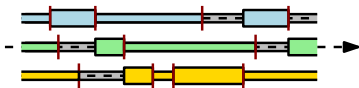
Ce scénario est insoluble avec seulement lock()/unlock()

► besoin d'un mécanisme spécifique pour *attendre* et *signaler* des événements quelconques

34/45

Quelques scénarios classiques de synchronisation

Exclusion mutuelle



Producteur consommateur, en VO bounded buffer problem



Boucle parallèle, en VO fork-join



Rendez-vous, en VO barrier



35/45

Notion de «variable de condition»

objet abstrait = opaque au programmeur

- contient une file d'attente de threads suspendus
- et une référence à un verrou mutex L
- offre trois méthodes atomiques : wait(), signal() et broadcast()



wait(cond_var C, mutex L)

- 1) atomiquement : déverrouiller L, et suspendre le thread courant
- 2) au réveil : re-verrouiller L, puis reprendre l'exécution

signal(cond_var C)

réveiller l'un des threads suspendus sur C

broadcast(cond_var C)

réveiller tous les threads suspendus sur C

36/45

Usage typique : la structure de «moniteur»

```
// section non critique
lock(L);
while( predicate == 0 )
    wait(C, L);

// section critique

signal(C);
unlock(L);
// section non critique
```

- on ne rentrera en section critique que si le prédicat est satisfait

37/45

Producteur-consommateur : solution avec CV

```
item_t buffer[N];
int count=0;
mutex L;
cond_var nonempty, nonfull;
```

Producteur

```
int in = 0;
while(1) {
    item=produce()
    lock(L);
    while(count == N)
        wait(nonfull, L);
    buffer[in] = item;
    in = (in+1) % N;
    count = count + 1;
    signal(nonempty);
    unlock(L);
}
```

Consommateur

```
int out = 0;
while(1) {
    lock(L);
    while(count == 0)
        wait(nonempty, L);
    item = buffer[out];
    out = (out+1) % N;
    count = count - 1;
    signal(nonfull);
    unlock(L);
    consume(item);
}
```

38/45

Variable de condition : remarques

- wait(C, L) relâche le verrou L
 - au moment de l'appel, L doit être verrouillé par le thread courant sinon c'est une erreur d'exécution
- signal() réveille *un* thread suspendu (s'il y en a)
 - attention : ordre de réveil *non spécifié*
- signal() utile quand les threads ont tous le même prédicat
 - pas la peine de réveiller tout le monde à chaque fois
- broadcast() utile quand les threads ont des prédicats distincts
 - pour être sûr de réveiller aussi le bon thread
- *bonne pratique* : *always hold the lock while signalling*
 - simplifie l'analyse des comportements possibles

39/45

Variables de condition : remarques, suite

- *bonne pratique* : *always re-check predicate on wake-up*

```
while( predicate==0 )
    wait(C, L);
```

vs

```
if( predicate==0 )
    wait(C, L);
```

- protège contre les réveils intempestifs (*spurious wake-up*)

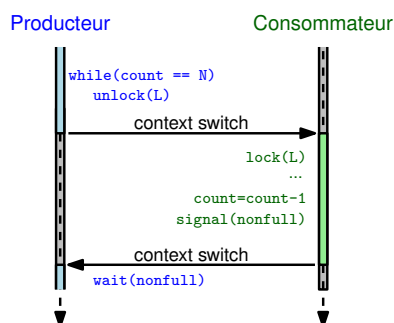
- Pourquoi la primitive wait() est-elle atomique ? vs deux notions distinctes de mutex et de CV, e.g.

```
lock(L);
while( predicate==0 ) {
    unlock(L);
    wait(C);
    lock(L);
}
```

40/45

Réponse

Découpler mutex et CV causerait des risques à l'exécution :



41/45

API POSIX : variables de condition

```
#include <pthread.h>

/* opaque typedefs */ pthread_cond_t, pthread_condattr_t;

// create a new cond variable
int pthread_cond_init(pthread_cond_t *cond,
                      const pthread_condattr_t *attr)

int pthread_cond_wait(pthread_cond_t *cond,
                      pthread_mutex_t *mutex);
int pthread_cond_signal(pthread_cond_t *cond);
int pthread_cond_broadcast(pthread_cond_t *cond);
```

42/45

Implémenter des moniteurs dans d'autres langages

C++

- `#include <mutex>`
 - classe `std::mutex`
 - méthodes `lock()` et `unlock()`
- `#include <condition_variable>`
 - classe `std::condition_variable`
 - méthodes `wait()`, `notify_one()` et `notify_all()`

Java

- chaque `java.lang.Object` est un moniteur (mutex+CV)
- mot-clé `synchronized` pour délimiter les **sections critiques**
- méthodes `wait()`, `notify()`, `notifyAll()`

43/45

Plan

1. Introduction : la notion de thread
2. Problème de l'exclusion mutuelle
3. Interblocages
4. Moniteurs et variables de condition

44/45

Threads et synchronisation : en résumé

Processus VS thread VS mémoire virtuelle

- unité d'ordonnancement = thread
- unité d'isolation mémoire = espace d'adressage virtuel
- **un processus = un espace d'adressage + un/plusieurs threads**

Exclusion mutuelle AKA mutex

- stratégie permettant d'éviter les «*data race conditions*»
- mécanisme : méthodes atomiques `lock()` et `unlock()`



Structure de **moniteur**

- mutex + variable de condition (pour la **signalisation d'évènements**)
- `wait(C,L)` pour attendre
- `signal(C)/broadcast(C)` pour réveiller



45/45