

# Συγχρονισμός threads

(Δομές συγχρονισμού των POSIX threads)

<https://mixstef.github.io/courses/parprog/>

Μ.Στεφανιδάκης



# Συγχρονισμός threads

- Όταν εκτελούνται σε διαφορετικές μονάδες εκτέλεσης και προσπελούν κοινούς πόρους
  - Πρέπει να εξασφαλίζεται η ελεγχόμενη προσπέλαση των πόρων αυτών
- Αναμονή αποτελεσμάτων – τερματισμού προηγούμενων φάσεων υπολογισμού
  - Οι παράλληλες εφαρμογές αποτελούνται από εναλλασσόμενους κύκλους υπολογισμού (computation) και ανταλλαγής δεδομένων (communication)
  - Θα πρέπει να υπάρχει συγχρονισμός των threads μεταξύ των κύκλων αυτών

# Pthread Mutexes

- Δομή συγχρονισμού για την αποκλειστική πρόσβαση (αμοιβαίο αποκλεισμό) σε κρίσιμες περιοχές κώδικα
  - Κρίσιμη περιοχή: κομμάτι κώδικα που πρέπει να εκτελείται από ένα μοναδικό thread κάθε χρονική στιγμή
  - Όλα τα threads μπορούν να εκτελέσουν τον κώδικα στην κρίσιμη περιοχή, ποτέ όμως ταυτόχρονα
- Η δομή mutex επιτρέπει το «κλείδωμα» κατά την είσοδο στην κρίσιμη περιοχή
  - Το thread που εκτελεί κώδικα στην κρίσιμη περιοχή πρέπει να «ξεκλειδώσει» το mutex κατά την έξοδό του από την περιοχή

# Δήλωση ενός mutex

- **Δήλωση μεταβλητής mutex**
  - Στις global μεταβλητές (για πρόσβαση από όλους)
  - Ως global ορίζονται και οι κοινές μεταβλητές που προστατεύει το mutex

```
pthread_mutex_t count_mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
```

- PTHREAD\_MUTEX\_INITIALIZER → macro για default αρχικοποίηση
  - Υπάρχει επίσης η δυνατότητα για αρχικοποίηση με ειδικά attributes

# Χρήση ενός mutex

- **Κρίσιμη περιοχή – lock και unlock**
  - Πριν την είσοδο και αντίστοιχα κατά την έξοδο από την κρίσιμη περιοχή
  - Προστασία κοινών πόρων (μοιραζόμενων μεταβλητών)

```
// lock count mutex
pthread_mutex_lock(&count_mutex);

// ...κώδικας κρίσιμης περιοχής...

// unlock count mutex
pthread_mutex_unlock(&count_mutex);
```

# Αποδέσμευση ενός mutex

- **Τυπικά στο τέλος του προγράμματος**
  - Το mutex δεν θα πρέπει να είναι «κλειδωμένο» κατά την αποδέσμευση

```
// destroy mutex - should be unlocked  
pthread_mutex_destroy(&count_mutex);
```

# Pthread Condition Variables

- Δίνουν τη δυνατότητα για αναμονή μέχρι να συμβεί κάτι
  - Κάποιο άλλο thread θα πρέπει να δημιουργήσει μια «ειδοποίηση» επανεκκίνησης
  - Μέχρι να έρθει η «ειδοποίηση» το λειτουργικό σύστημα αφαιρεί το thread που περιμένει από την ουρά εκτέλεσης
- Δεν εξασφαλίζουν αμοιβαίο αποκλεισμό
  - Ο χειρισμός των condition variables θα πρέπει να γίνεται σε κρίσιμη περιοχή με προστασία από κάποιο mutex
  - Το λειτουργικό σύστημα φροντίζει την κατάσταση του mutex όταν βάζει το thread σε αναμονή και όταν το ξεκινά πάλι

# Δήλωση ενός condition variable

- **Δήλωση μεταβλητής condition variable**
  - Στις global μεταβλητές (για πρόσβαση από όλους)
  - Προσοχή: το condition variable είναι μοιραζόμενος πόρος
    - Πρέπει να προστατεύεται μέσω mutex

```
pthread_cond_t msg_out = PTHREAD_COND_INITIALIZER;
```

- PTHREAD\_COND\_INITIALIZER → macro για default αρχικοποίηση
  - Υπάρχει επίσης η δυνατότητα για αρχικοποίηση με ειδικά attributes



# Χρήση ενός CV – αναμονή

```
// lock mutex
pthread_mutex_lock(&mutex);

while (global_availmsg > 0) {

    // mutex must be locked here
    pthread_cond_wait(&msg_out, &mutex);

}

// useful work here, protected by mutex
work();

// unlock mutex
pthread_mutex_unlock(&mutex);
```

*προστατεύει τη χρήση των κοινών πόρων*

*συνθήκη, κοινός πόρος*

*χρήση while και όχι if: όταν το thread «ξυπνήσει» δεν ξέρουμε την τιμή της συνθήκης*

*αν το mutex είναι locked το λειτουργικό σύστημα βάζει το thread σε αναμονή και ξεκλειδώνει το mutex*

*Όταν υπάρξει ειδοποίηση στο CV msg\_out, κάποιο thread ξεκινά με το mutex κλειδωμένο*

# Χρήση ενός CV – ειδοποίηση

- Υπενθύμιση: το `condition variable` είναι κοινός πόρος
  - Πρέπει να προστατεύεται από κάποιο `mutex`

```
pthread_cond_signal(&msg_out);
```

# Αποδέσμευση CV

- **Τυπικά στο τέλος του προγράμματος**
  - Δεν πρέπει να υπάρχει thread σε αναμονή για ειδοποίηση από το CV αυτό

```
// destroy CV - no process should be waiting on this  
pthread_cond_destroy(&msg_out);
```

# Pthread Barrier

- Δομή συγχρονισμού που εξασφαλίζει τη συνέχιση εκτέλεσης μιας ομάδας threads μόλις φτάσουν όλα σε κάποιο σημείο κώδικα
  - Χρήσιμο όταν ένας αλγόριθμος εκτελείται από έναν αριθμό threads σε βήματα και πρέπει να εξασφαλιστεί η ολοκλήρωση του προηγούμενου βήματος από όλους
  - Θα μπορούσε να γίνει με πολλαπλά fork – join αλλά η επιβάρυνση της επαναληπτικής δημιουργίας και διαγραφής threads είναι πολύ μεγάλη

# Δήλωση και αρχικοποίηση ενός barrier

- **Δήλωση μεταβλητής barrier**

- Ως global μεταβλητή (για πρόσβαση από όλους)

```
pthread_barrier_t barrier;
```

- Επειδή το barrier πρέπει να αρχικοποιηθεί με τον αριθμό των threads που θα περιμένουν σε αυτό, δεν υπάρχει default αρχικοποίηση!
  - Πρέπει να γίνει μέσα σε συνάρτηση (π.χ. στο main)

- **Αρχικοποίηση barrier**

- Με τον αριθμό των threads για αναμονή στο 3<sup>ο</sup> όρισμα

```
pthread_barrier_init(&barrier, NULL, THREADS);
```

- Το 2<sup>ο</sup> όρισμα επιτρέπει πρόσθετα χαρακτηριστικά

# Αναμονή σε ένα barrier

- Εκτελείται από τον κώδικα κάθε thread που πρέπει να περιμένει

- Προσοχή: πρέπει να φτάσουν στο σημείο αυτό όλα τα εμπλεκόμενα threads
  - Αποφυγή αναμονής σε κομμάτια κώδικα υπό συνθήκη

```
pthread_barrier_wait(&barrier);
```

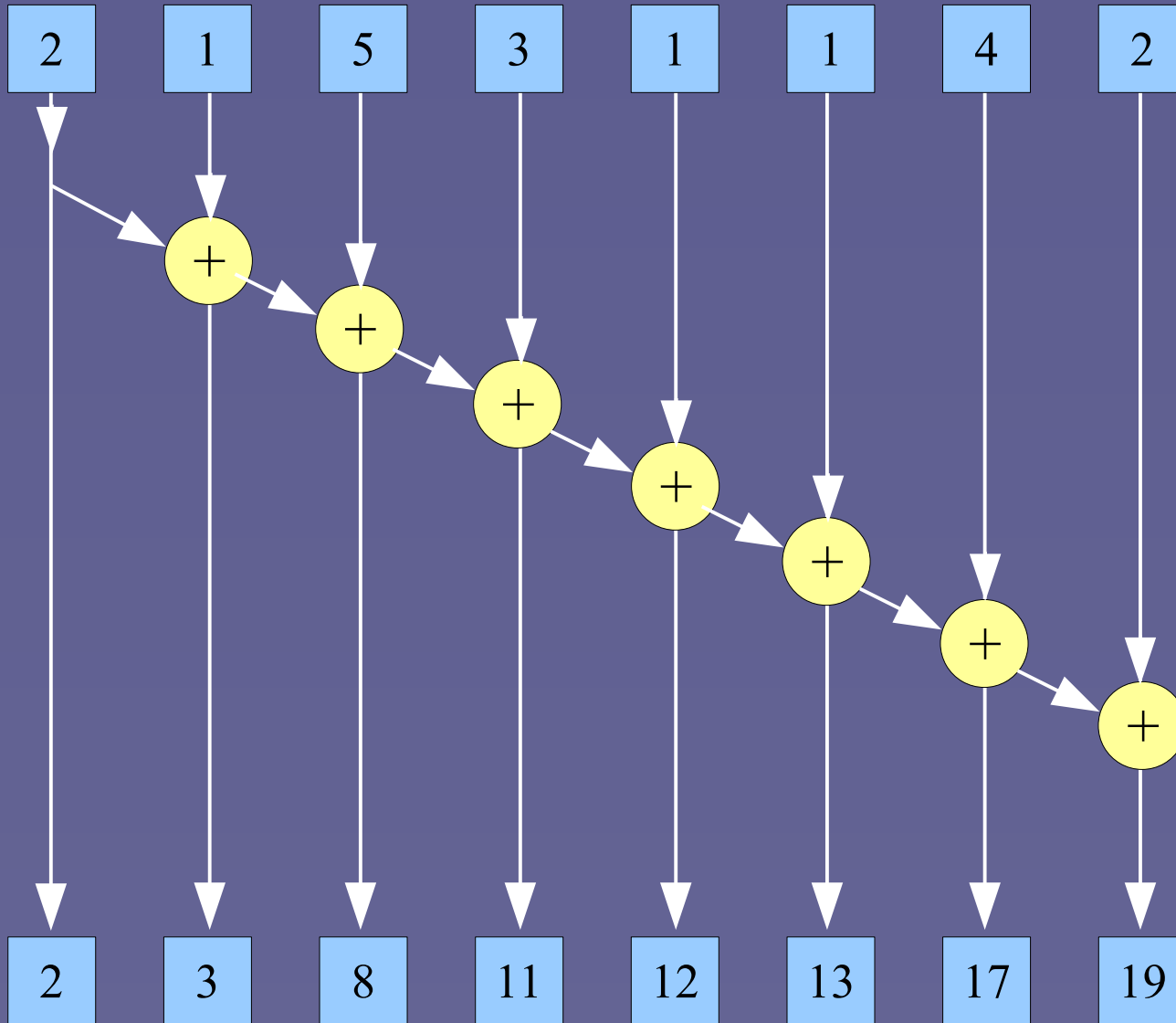
- Η συνάρτηση δεν επιστρέφει παρά μόνο όταν ο προσδιορισμένος στην αρχικοποίηση αριθμός threads φτάσει στο σημείο αυτό και την καλέσει
- Αμέσως μετά την επανεκκίνηση των threads το barrier επιστρέφει στην αρχική κατάσταση και μπορεί να χρησιμοποιηθεί ξανά

# Αποδέσμευση barrier

- **Τυπικά στο τέλος του προγράμματος**
  - Δεν πρέπει να υπάρχει thread σε αναμονή στο barrier αυτό

```
// destroy barrier - no thread should be waiting on it  
pthread_barrier_destroy(&barrier);
```

# Παράδειγμα: Prefix sum (scan)





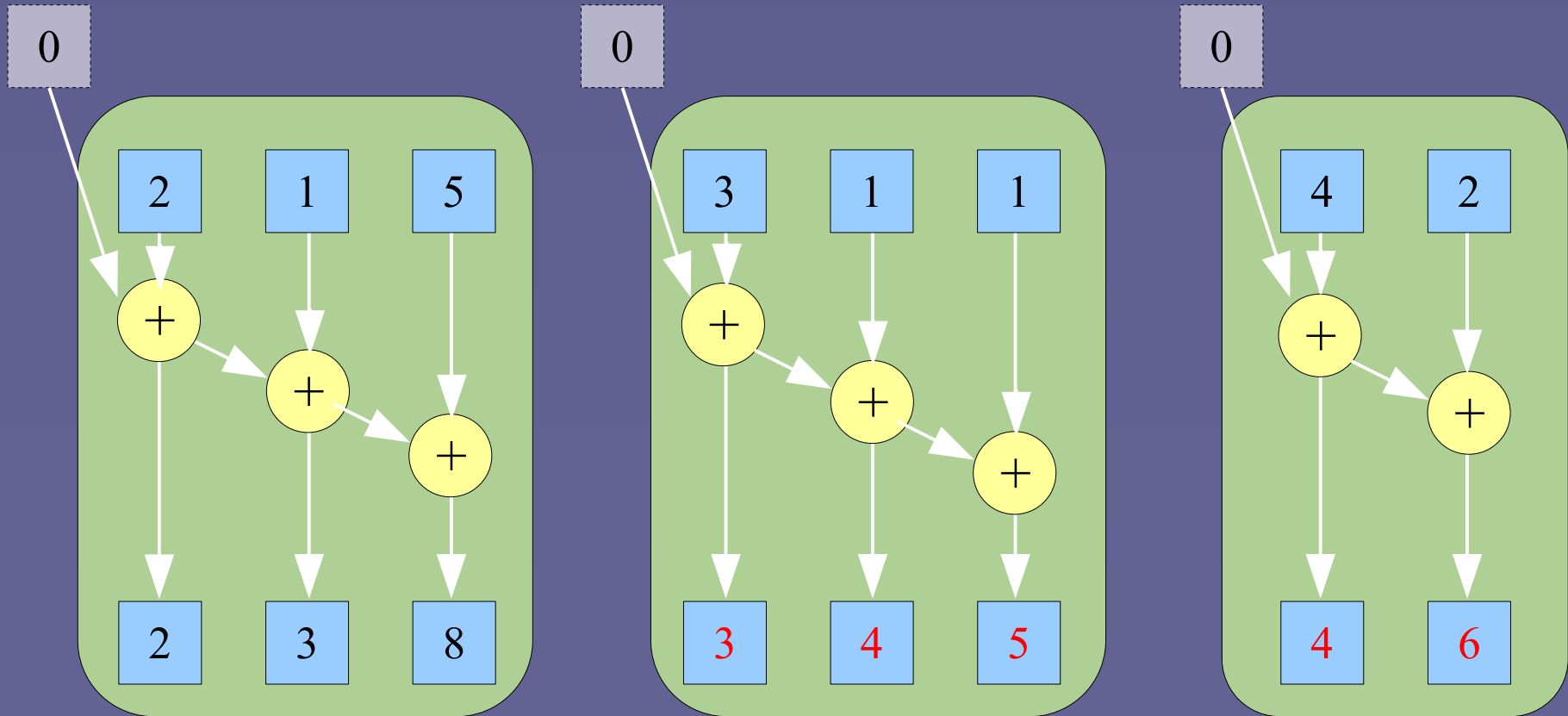
# Prefix sum

- Χρησιμοποιείται ως βασικό δομικό στοιχείο στην παράλληλη επεξεργασία ευρύτερων προβλημάτων
- Πώς μπορεί να παραλληλοποιηθεί με threads;
  - Χωρίς την υπέρμετρη αύξηση του εκτελούμενου έργου (work)
  - Λαμβάνοντας υπόψη
    - Τον αριθμό των διαθέσιμων hardware threads
    - Το κόστος επικοινωνίας – συγχρονισμού για τη μεταβίβαση των μερικών αποτελεσμάτων
    - Την εκμετάλλευση της τοπικότητας των κρυφών μνημών
    - Την πιθανή επιβάρυνση των software threads (λειτουργικό σύστημα)

# Prefix sum στην πράξη

- Πρακτικές υλοποιήσεις
  - Παραλλαγές των θεωρητικών λύσεων που λαμβάνουν επίσης υπόψη
    - Τον αριθμό των διαθέσιμων hardware threads
    - Το κόστος επικοινωνίας για τη μεταβίβαση των μερικών αποτελεσμάτων
    - Την εκμετάλλευση της τοπικότητας των κρυφών μνημών
    - Την πιθανή επιβάρυνση των software threads (λειτουργικό σύστημα)
- Υλοποίηση prefix sum με blocks
  - CPU – shared memory

Μπορεί να εκτελεστεί με threads όπως το άθροισμα;

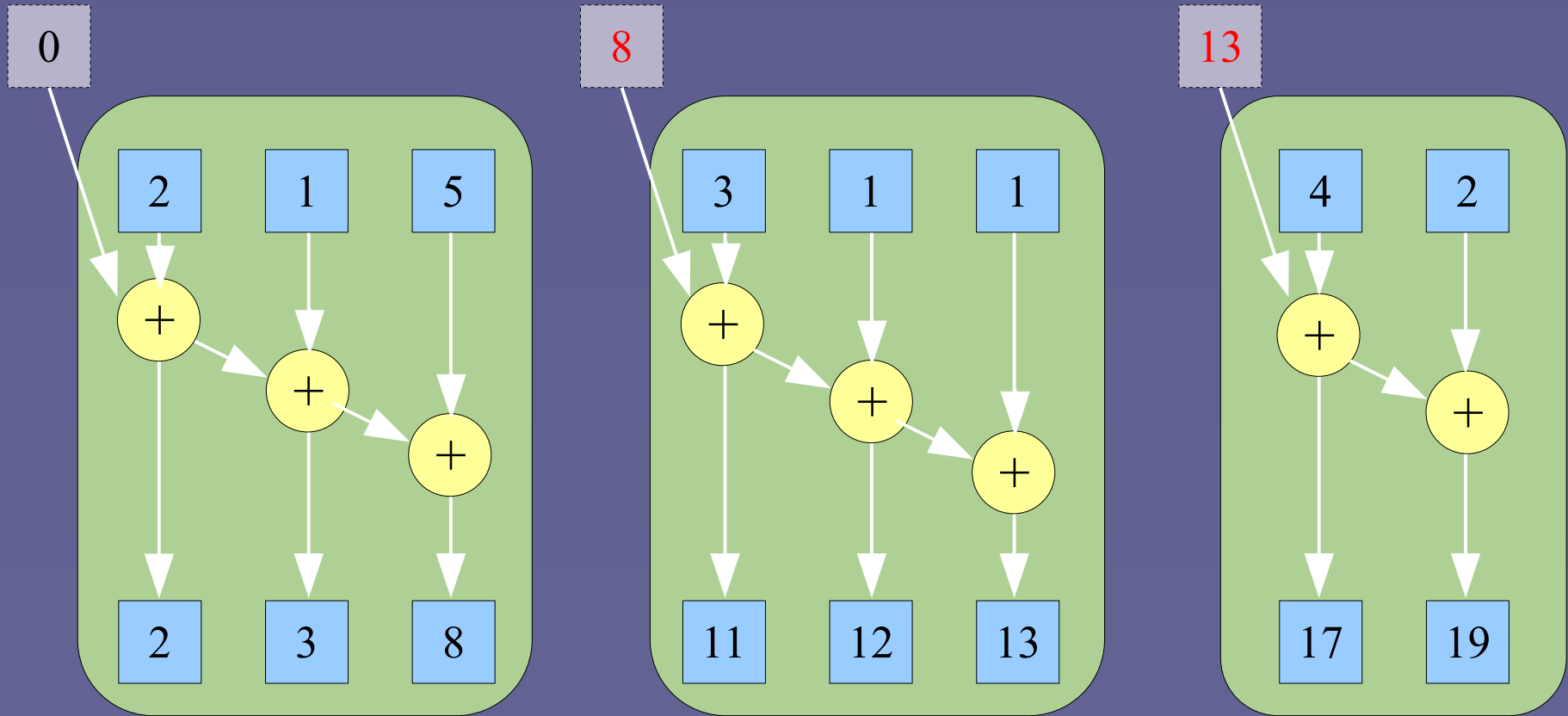


2 3 8 11 12 13 17 19

Το αποτέλεσμα είναι λάθος! (τα μερικά αθροίσματα δεν μεταδίδονται από μπλοκ σε μπλοκ)

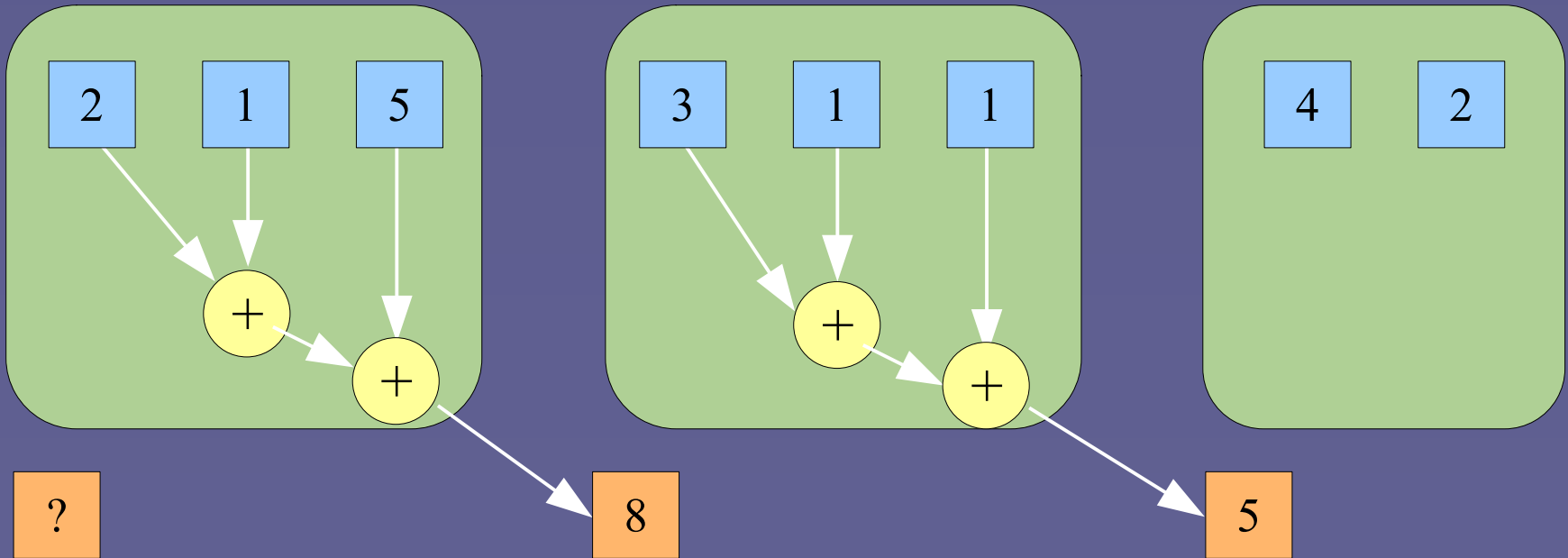
Παράλληλος Προγραμματισμός – «POSIX threads»

Αν υπάρχει ανατροφοδότηση μερικών αθροισμάτων;

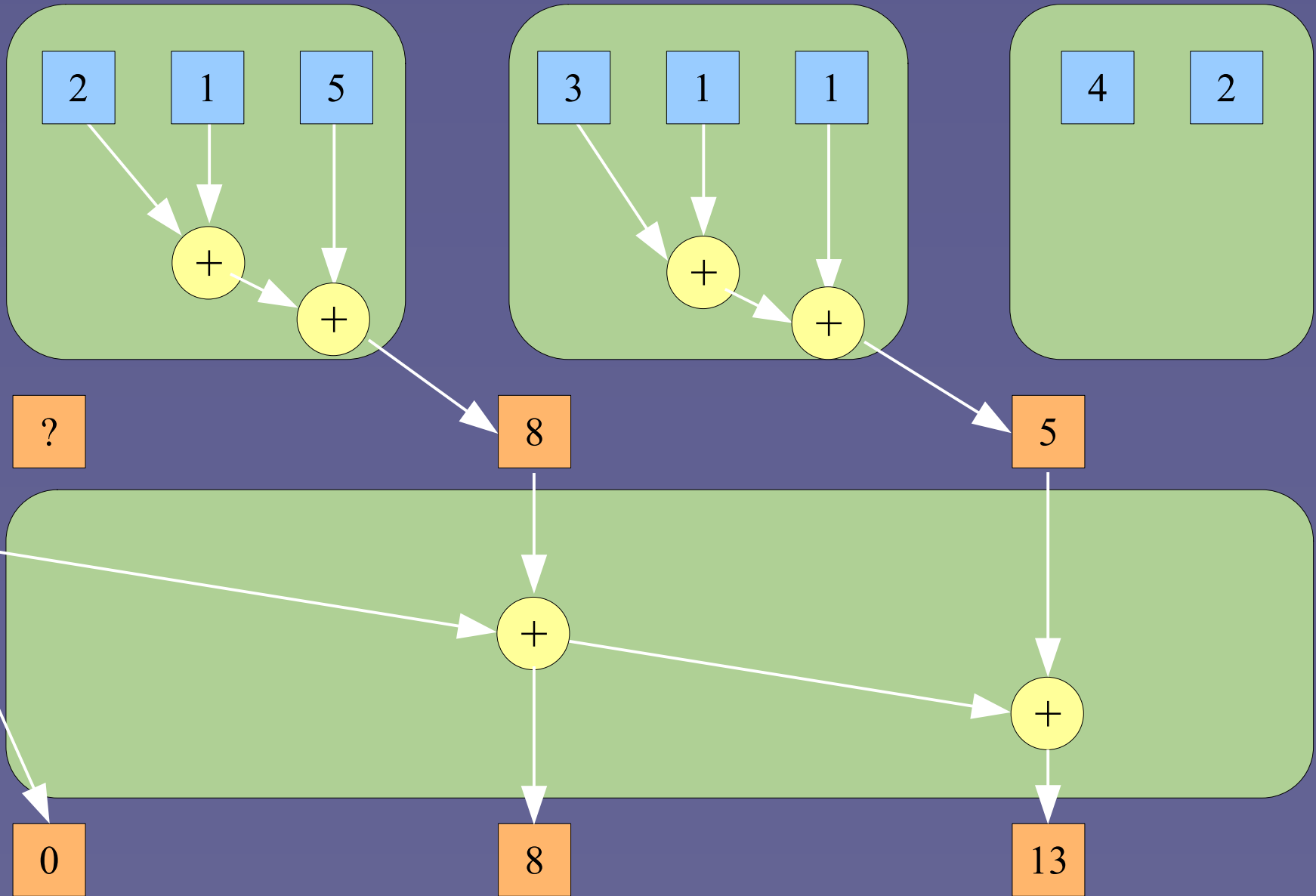


2 3 8 11 12 13 17 19

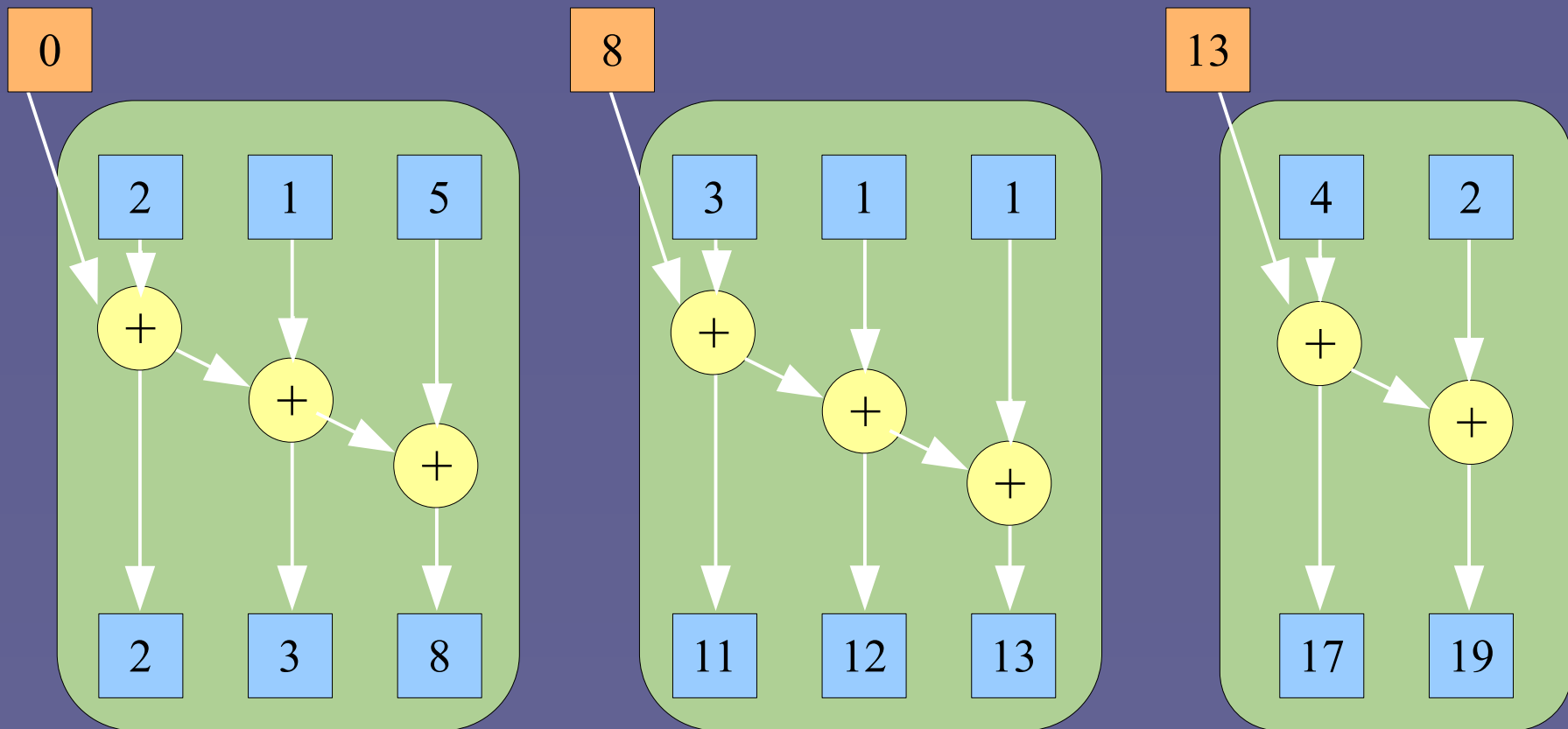
Το αποτέλεσμα θα είναι σωστό



Α' φάση (όλα τα threads, εκτός από το τελευταίο)



B' φάση (ένα μόνο thread)



$\Gamma'$  φάση (όλα τα threads)

