

Systemprogrammierung

Betriebsmittelverwaltung

Wolfgang Schröder-Preikschat

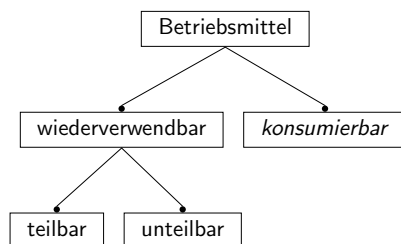
Lehrstuhl Informatik 4

20. Januar 2011

Gliederung

- 1 Betriebsmittel
 - Klassifikation
 - Verwaltung
- 2 Verklemmungen
 - Grundlagen
 - Beispiel
 - Gegenmaßnahmen
 - Vorbeugung
 - Vermeidung
 - Erkennung und Erholung
- 3 Zusammenfassung

Wiederholung: Betriebsmittel und Betriebsmittelarten



- Hardware**
 - CPU, Speicher
 - Geräte (Peripherie)
 - *Signale*
- Software**
 - Dateien, E/A-Puffer
 - Seitenrahmen
 - Deskriptoren, ...
 - *Signale, Nachrichten*

Wettbewerb um Betriebsmittel (engl. *resource contention*)

konsumierbare Betriebsmittel

- **unbegrenzte Anzahl**
- einseitige Synchronisation

wiederverwendbare Betriebsmittel

- **begrenzte Anzahl**
- mehrseitige Synchronisation

Wiederholung: Konfliktfall bei unteilbaren Betriebsmitteln

Prozesse befinden sich untereinander im **Konflikt**, wenn:

- 1 nur eine begrenzte Anzahl gemeinsamer Betriebsmitteln vorrätig ist
- 2 diese Betriebsmittel unteilbar und von derselben Art sind
- 3 ein Zugriff darauf gleichzeitig geschieht: **gleichzeitige Prozesse** [3]

Prozesse sind im **Streit** (engl. *contention*) um ein Betriebsmittel, wenn einer das Betriebsmittel anfordert, das ein anderer bereits besitzt

- der anfordernde Prozess blockiert und wartet auf die Freigabe des Betriebsmittels durch den Prozess, der das Betriebsmittel belegt
- der das Betriebsmittel belegende Prozess löst den auf die Freigabe des Betriebsmittels wartenden Prozess aus, deblockiert ihn wieder

Ziele

- konfliktfreie Abwicklung der anstehenden Aufträge
- korrekte Bearbeitung der Aufträge in endlicher Zeit
- gleichmäßige, maximierte Auslastung der Betriebsmittel
- hoher Durchsatz, kurze Durchlaufzeit, hohe Ausfallsicherheit
- ⋮
- Betriebsmittelanforderung frei von Verhungerung/Verklemmung

Allgemein

- Durchsetzung der vorgegebenen Betriebsstrategie
- eine optimale Realisierung in Bezug auf relevante Kriterien

Verfahrensweisen

Statisch

- vor Laufzeit oder vor einem Laufzeitabschnitt
- Anforderung aller (im Abschnitt) benötigten Betriebsmittel
- Zuteilung der Betriebsmittel erfolgt ggf. lange vor ihrer eigentlichen Benutzung
- Freigabe aller belegten Betriebsmittel mit Laufzeit(abschnitt)ende

- Risiko einer nur **suboptimalen Auslastung** der Betriebsmittel

Dynamisch

- zur Laufzeit, in beliebigen Laufzeitabschnitten
- Anforderung des jeweils benötigten Betriebsmittels bei Bedarf
- Zuteilung des jeweiligen Betriebsmittels erfolgt „im Moment“ seiner Benutzung
- Freigabe eines belegten Betriebsmittels, sobald kein Bedarf mehr besteht

- Risiko der **Verklemmung** von abhängigen Prozessen

Aufgaben

- **Buchführung** über die im Rechensystem vorhandenen Betriebsmittel
 - Art, Klasse
 - Zugriffsrechte, Prozesszuordnung, Nutzungszustand und -dauer
- **Steuerung** der Verarbeitung von Betriebsmittelanforderungen
 - Entgegennahme, Überprüfung (z.B. der Zugriffsrechte)
 - Einplanung der Nutzung angeforderter Betriebsmittel durch Prozesse
 - Einlastung (Zuteilung) von Betriebsmittel
 - Entzug oder Freigabe von Prozessen benutzter Betriebsmittel

Betriebsmittelentzug

- Zurücknahme (engl. *revocation*) der Betriebsmittel, die von einem „aus dem Ruder geratenen“ Prozess belegt werden
- bei **Virtualisierung** zusätzlich:
 - Rückforderung und Neuzuteilung eines realen Betriebsmittels, wobei das zugehörige virtuelle Betriebsmittel dem Prozess zugeteilt bleibt

Gliederung

1 Betriebsmittel

- Klassifikation
- Verwaltung

2 Verklemmungen

- Grundlagen
- Beispiel
- Gegenmaßnahmen
 - Vorbeugung
 - Vermeidung
 - Erkennung und Erholung

3 Zusammenfassung

Parallele und Funktionale Programmierung, 2. Semester

Ergänzung, Verfeinerung bzw. Vertiefung von PFP



- Teil I, 5. **Lebendigkeitsprobleme** [6], speziell...
 - ✓ Verklemmung
 - ✓ Bedingungen
 - ✓ Gegenmaßnahmen

... bei Verwendung blockierender Synchronisation, genauer:

- in Semaphore verborgene „Untiefen“ in Maschinenprogrammen
- zur sequentiellen Ausführung kritischer Abschnitte auf Ebene₃
 - verdeutlicht durch Programme der Ebene₅ (C)

Stillstand von Prozessen bei aktivem Warten

live-lock ist ...

- ein *deadlock*-ähnlicher Zustand, in dem die involvierten Prozesse zwar nicht blockieren, sie aber auch keine wirklichen Fortschritte in der weiteren Programmausführung erreichen
- wenn die an der Verklemmung beteiligten Prozesse **wechselseitig aktiv** auf die Bereitstellung von Betriebsmitteln **warten**:
 - ohne Prozessorabgabe \mapsto *busy waiting*
 - mit Prozessorabgabe, in Laufbereitschaft bleibend \mapsto *lazy waiting*
- das „größere Übel“, da dieser Zustand nicht eindeutig erkennbar ist und damit die Basis zur „Erholung“ fehlt
 - die verklemmten Prozesse haben die **Einplanungszustände** „laufend“ oder „bereit“ (d.h., jeden anderen außer „blockiert“)
 - die Unterscheidung von unverklemmten Prozessen ist kaum möglich

Stillstand von Prozessen bei passivem Warten

dead-lock [5]

- 1 a standstill resulting from the action of equal and opposed forces; stalemate
- 2 a tie between opponents in the course of a contest
- 3 DEADBOLT — to bring or come to a deadlock

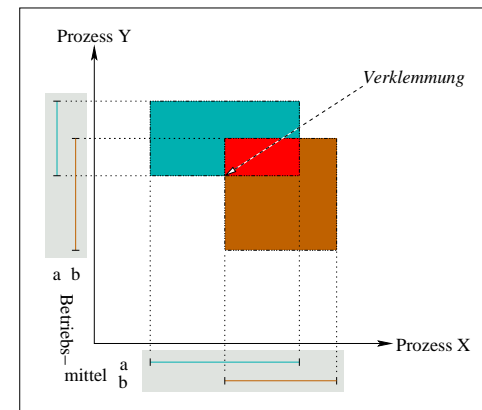
Der Begriff bezeichnet (in der Informatik)

[...] einen Zustand, in dem die beteiligten Prozesse wechselseitig auf den Eintritt von Bedingungen warten, die nur durch andere Prozesse in dieser Gruppe selbst hergestellt werden können. [4]

- das „geringere Übel“ (im Vergleich zum *livelock*), da dieser Zustand eindeutig erkennbar ist und so die Basis zur „Erholung“ gegeben ist
 - die verklemmten Prozesse sind im **Einplanungszustand** „blockiert“

Entstehung von Verklemmungen

Überlappender Zugriff auf gemeinsame unteilbare Betriebsmittel



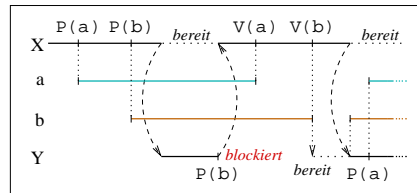
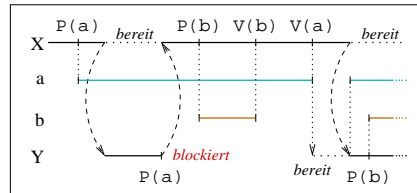
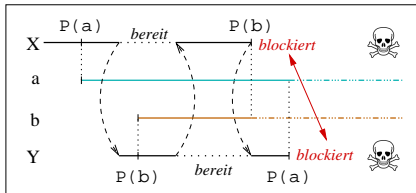
Alles hängt davon ab,

- 1 ob sich die Prozesse einander überlappen und
- 2 welche Auswirkung die Überlappung auf den Zugriff auf gemeinsame Betriebsmittel hat.

Keine Verklemmung, falls ...

- P_X B_a erst nach P_Y oder
- P_Y B_b erst nach P_X belegt.

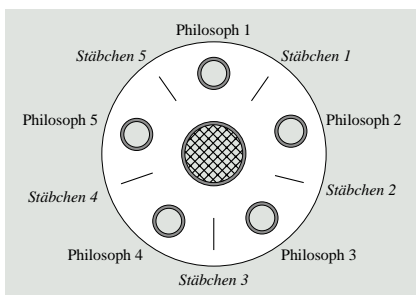
Gleichzeitige Prozesse und Betriebsmittelanforderungen



Verklemmungen sind durch geschickte Prozesseinplanung verhinderbar — vorausgesetzt, die Prozesse wie auch ihre Betriebsmittelanforderungen sind alle bekannt.

- kooperative Ausführung von P_X und $P_Y \rightsquigarrow$ Verklemmungsfreiheit

Speisende Philosophen: Szenario



Fünf Philosophen, die nichts anderes zu tun haben, als zu denken und zu essen, sitzen an einem runden Tisch. Denken macht hungrig — also wird jeder Philosoph auch essen. Dazu benötigt ein Philosoph jedoch stets beide neben seinem Teller liegenden Stäbchen.

Prozess \mapsto Philosoph
 Betriebsmittel \mapsto Stäbchen

- unteilbar

Verklemmungsfall...

Die Philosophen nehmen zugleich das eine Stäbchen auf und greifen anschließend auf das andere zu.

Voraussetzungen für Verklemmungen

Notwendige und hinreichende Bedingungen

notwendige Bedingungen (müssen erfüllt sein, damit die Aussage zutreffen kann)

- exklusive Belegung von Betriebsmitteln („*mutual exclusion*“)
 - die umstrittenen Betriebsmittel sind nur unteilbar nutzbar
- Nachforderung von Betriebsmitteln („*hold and wait*“)
 - die umstrittenen Betriebsmittel sind nur schrittweise belegbar
- kein Entzug von Betriebsmitteln („*no preemption*“)
 - die umstrittenen Betriebsmittel sind nicht rückforderbar

hinreichende Bedingung (muss erfüllt sein, damit die Aussage zutrifft bzw. „bewiesen“ ist)

- zirkulares Warten (engl. *circular wait*)
 - Existenz einer geschlossenen Kette wechselseitig wartender Prozesse

Speisende Philosophen: Umsetzung — mit Problemen

```
void phil(int who) {
    for (;;) {
        think();
        grab(who);
        munch();
        drop(who);
    }
}
```

```
void think() { ... }
void munch() { ... }
```

```
semaphore_t rod[5] = {
    {1, 0}, {1, 0}, {1, 0}, {1, 0}, {1, 0}
};

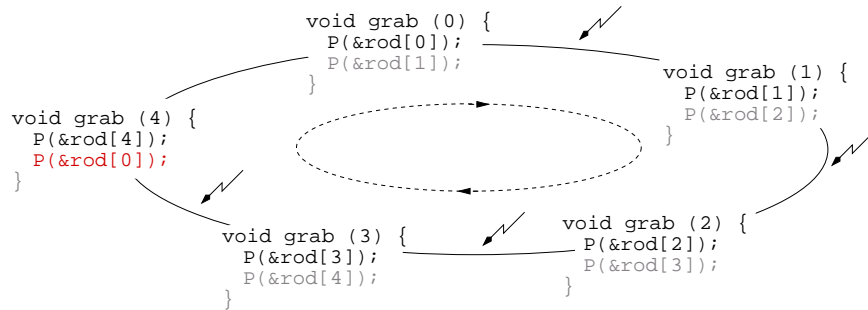
void grab(int who) {
    P(&rod[who]);
    P(&rod[(who + 1) % NPHIL]);
}

void drop(int who) {
    V(&rod[who]);
    V(&rod[(who + 1) % NPHIL]);
}
```

$P()$ fordert zu einem Zeitpunkt nur ein Stäbchen (engl. *rod*) an
 $V()$ gibt ein Stäbchen frei

Speisende Philosophen: Verklemmung

„Ende einer Dienstfahrt“: $grab(i-1) \models \text{Philosoph}_i, \text{rod}[i-1] \models \text{Stäbchen}_i$



- 1 Philosoph₁ nimmt Stäbchen₁ auf
- 2 Philosoph₂ überlappt Philosoph₁, nimmt Stäbchen₂ auf
- 3 Philosoph₃ überlappt Philosoph₂, nimmt Stäbchen₃ auf
- 4 Philosoph₄ überlappt Philosoph₃, nimmt Stäbchen₄ auf
- 5 Philosoph₅ überlappt Philosoph₄, nimmt Stäbchen₅ auf, **fordert Stäbchen₁ an**

Speisende Philosophen: Kritischer Abschnitt

```

semaphore_t lock = {1, 0};
void grab(int who) {
    P(&lock);
    P(&rod[who]);
    P(&rod[(who + 1) % NPHIL]);
    V(&lock);
}
    
```

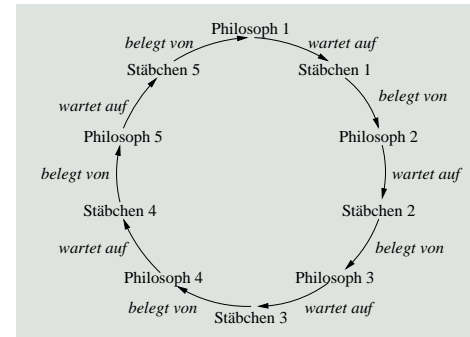
Philosoph_{who} fordert die benötigten Stäbchen „atomar“ (unteilbar) an

- ein **binärer Semaphore** (lock) zum wechselseitigen Ausschluss
- „*hold and wait*“ vorgebeugt

Problemfall: Verdrängung in `munch()`, Überlappung mit `grab(int)`

- Philosoph_{who+1} muss auf Stäbchen_{who+1} (rechte Hand) warten
 - blockiert im kritischen Abschnitt, ohne diesen freizugeben
- Philosoph_{who+2} muss auf Freigabe des kritischen Abschnitts warten
 - ebenso ergeht es den beiden anderen Philosophen
- schlimmstenfalls kann immer nur ein Philosoph essen

Speisende Philosophen: Zirkulares Warten



Betriebsmittelgraph zeigt für jedes Betriebsmittel, welcher Prozess es belegt

Wartegraph verbucht für jeden Prozess, auf welches Betriebsmittel er wartet

- ein geschlossener Kreis (im Wartegraphen) erfasst all die Prozesse, die sich zusammen im **Deadlock** befinden.
- es muss sichergestellt sein, dass ein solcher Kreis entweder nicht entstehen oder dass er erkannt und „durchbrochen“ werden kann

Speisende Philosophen: Synchronisationsaspekte [2]

mehrseitige Synchronisation

- **wechselseitiger Ausschluss** beim Gebrauch wiederverwendbarer, unteilbarer (nicht entziehbarer) Betriebsmittel
- keine zwei benachbarten Philosophen können gleichzeitig dasselbe Stäbchen gemeinsam benutzen

einseitige Synchronisation

- ein Philosoph muss warten, bis seine beiden Nachbarn ihm ein Stäbchen zur Verfügung gestellt haben

Randbedingungen

- jeder Philosoph fordert die Stäbchen **nacheinander** an
 - kein Philosoph legt ein Stäbchen zurück, wenn er feststellt, dass das andere bereits vom Nachbarn aufgenommen worden ist
- ein Philosoph kann seinem Nachbarn ein bereits aufgenommenes Stäbchen **nicht entziehen**

Speisende Philosophen: Praxisrelevanz

⋮

- auf mehreren Magnetbändern vorliegende Daten sortieren
- einen kontinuierlichen Strom kodierter Informationen umkodieren
- Nachrichten von einem Eingangsport auf einen Ausgangsport leiten
- Pakete auf einem Ringnetz zur übernächsten Station durchschleusen
- Daten von dem einen *Backup Medium* auf ein anderes transferieren

- überall dort, wo eine von mehreren Prozessen benutzte Routine (mindestens) zwei wiederverwendbare Betriebsmittel zugleich benötigt, diese aber nur nacheinander angefordert werden können

Verklemmungsvermeidung (engl. *deadlock avoidance*)

Verhinderung von Wartezyklen durch **strategische Maßnahmen**:

- keine der drei notwendigen Bedingungen wird entkräftet
- fortlaufende **Bedarfsanalyse** schließt zirkulares Warten aus

Prozesse und ihre Betriebsmittelanforderungen sind zu steuern:

- das System wird (laufend) auf „**unsichere Zustände**“ hin überprüft
- Zuteilungsablehnung im Falle ungedeckten Betriebsmittelbedarfs
- anfordernde Prozesse nicht bedienen bzw. frühzeitig suspendieren
- Betriebsmittelnutzung einschränken \leadsto „**sichere Zustände**“

- *à priori* Wissen erforderlich: maximaler Betriebsmittelbedarf

Verklemmungsvorbeugung (engl. *deadlock prevention*)

indirekte Methoden entkräften eine der Bedingungen 1–3

- 1 nicht-blockierende Verfahren verwenden
- 2 Betriebsmittelanforderungen unteilbar (atomar) auslegen
- 3 Betriebsmittelentzug durch **Virtualisierung** ermöglichen
 - virtueller Speicher, virtuelle Geräte, virtuelle Prozessoren

direkte Methoden entkräften Bedingung 4

4. lineare/totale Ordnung von Betriebsmittelklassen einführen:
 - Betriebsmittel B_i ist nur dann erfolgreich vor B_j belegbar, wenn i linear vor j angeordnet ist (d.h. $i < j$).

- Regeln, die das Eintreten von Verklemmungen verhindern
- Methoden, die zur Entwurfs- bzw. Implementierungszeit greifen

Sicherer/Unsicherer Zustand: Speisende Philosophen

Ausgangspunkt fünf Stäbchen sind insgesamt vorhanden

- jeder der fünf Philosophen braucht zwei Stäbchen zum Essen

Situation P_1 , P_2 und P_3 haben je ein Stäbchen; zwei Stäbchen sind frei

- P_4 fordert ein Stäbchen an \rightarrow ein Stäbchen wäre dann noch frei
 - **sicherer Zustand**: einer von drei Philosophen könnte essen
 - die Anforderung von P_4 wird akzeptiert
- P_5 fordert ein Stäbchen an \rightarrow kein Stäbchen wäre dann mehr frei
 - **unsicherer Zustand**: keiner der Philosophen könnte essen
 - die Anforderung von P_5 wird abgelehnt, P_5 muss warten
- haben vier Philosophen je ein Stäbchen, wird der fünfte gestoppt

Sicherer/Unsicherer Zustand: Leitungsvermittlung

Ausgangspunkt ein Vermittlungsrechner mit 12 Kommunikationskanälen

- Prozess P_1 benötigt max. 10 Kanäle, P_2 vier und P_3 neun

Situation: P_1 belegt fünf Kanäle, P_2 und P_3 je zwei; drei Kanäle sind frei

- P_3 fordert einen Kanal an, zwei bleiben frei → **unsicherer Zustand**
 - P_3 könnte noch sechs Kanäle anfordern: $6 > 2$
 - die Anforderung von P_3 wird abgelehnt, P_3 muss warten
- P_1 fordert zwei Kanäle an, einer bleibt frei → **unsicherer Zustand**
 - P_1 könnte noch drei Kanäle anfordern: $3 > 1$
 - die Anforderung von P_1 wird abgelehnt, P_1 muss warten
- **sichere Prozessfolge:** $P_2 \rightarrow P_1 \rightarrow P_3$

Verklemmungserkennung (engl. *deadlock detection*)

Verklemmungen werden (stillschweigend) in Kauf genommen. . .

- nichts im System verhindert das Auftreten von Wartezyklen
- keine der vier Bedingungen wird entkräftet

Ansatz: **Wartegraph** erstellen und auf Zyklen hin untersuchen $\sim O(n^2)$

- zu häufige Überprüfung verschwendet Betriebsmittel/Rechenleistung
- zu seltene Überprüfung lässt Betriebsmittel brach liegen

Zyklensuche geschieht zumeist in großen Zeitabständen, wenn. . .

- Betriebsmittelanforderungen zu lange andauern
- die Auslastung der CPU trotz Prozesszunahme sinkt
- die CPU bereits über einen sehr langen Zeitraum untätig ist

Verklemmungsfreiheit

Verhinderung unsicherer Zustände

sicherer Zustand ist, wenn eine Folge der Verarbeitung vorhandener Prozesse existiert, in der alle Betriebsmittelanforderungen erfüllbar sind

unsicherer Zustand ist, wenn eine solche Folge nicht existiert; Erkennung dieses Zustands z.B. durch:

- **Betriebsmittelbelegungsgraph** (engl. *resource allocation graph*)
 - damit Vorhersage über das Eintreten von Zyklen treffen $\sim O(n^2)$
 - bei jeder Betriebsmittelanforderung den Graphen überprüfen
- **Bankiersalgorithmus** (engl. *banker's algorithm* [1])
 - 1 Prozesse beenden ihre Operationen in endlicher Zeit
 - 2 Betriebsmittelbedarf aller Prozesse übersteigt Gesamtvorrat nicht
 - 3 Prozesse definieren einen verbindlichen **Kreditrahmen**
 - 4 Betriebsmittelzuteilung erfolgt variabel innerhalb dieses Rahmens
- die Verfahrensweisen führen Prozesse dem *long-term scheduling* zu

Verklemmungsauflösung (engl. *deadlock resolution*)

Erholungsphase nach der Erkennungsphase

Prozesse abbrechen und dadurch Betriebsmittel frei bekommen

- verklemmte Prozesse schrittweise abbrechen (gr. Aufwand)
 - mit dem „effektivsten Opfer“ (?) beginnen
- alle verklemmten Prozesse terminieren (gr. Schaden)

Betriebsmittel entziehen und mit dem „effektivsten Opfer“ (?) beginnen

- der betreffende Prozess ist zurückzufahren/wieder aufzusetzen
 - Transaktionen, *checkpointing/recovery* (gr. Aufwand)
- ein Aushungern der zurückgefahrenen Prozesse ist zu vermeiden

Gratwanderung zwischen Schaden und Aufwand

- Schäden sind unvermeidbar und die Frage ist, wie sie sich auswirken

Gliederung

1 Betriebsmittel

- Klassifikation
- Verwaltung

2 Verklemmungen

- Grundlagen
- Beispiel
- Gegenmaßnahmen
 - Vorbeugung
 - Vermeidung
 - Erkennung und Erholung

3 Zusammenfassung

Resümee

- **Betriebsmittel** zeigen sich als Entitäten von Hardware und Software
 - wiederverwendbar** • begrenzt verfügbar: teilbar, unteilbar
 - konsumierbar** • unbegrenzt verfügbar
- Ziele, Aufgaben und Verfahrensweise der **Betriebsmittelverwaltung**
 - Betriebsmittelanforderung frei von Verhungerung/Verklemmung
 - Buchführung der Betriebsmittel, Steuerung der Anforderungen
 - statische/dynamische Zuteilung von Betriebsmitteln
- für eine Verklemmung müssen **vier Bedingungen** gleichzeitig gelten
 - exklusive Belegung, Nachforderung, kein Entzug von Betriebsmitteln
 - zirkulares Warten der die Betriebsmittel beanspruchenden Prozesse
 - nicht zu vergessen: Verklemmung bedeutet „**deadlock**“ oder „**livelock**“
- die **Gegenmaßnahmen** sind:
 - **Vorbeugen, Vermeiden, Erkennen & Erholen**
 - die Verfahren können im Mix zum Einsatz kommen

Nachlese . . .

Verfahren zum **Vermeiden/Erkennen** sind eher praxisirrelevant

- sie sind kaum umzusetzen, zu aufwändig und damit nicht einsetzbar
- zudem macht die Vorherrschaft sequentieller Programmierung diese Verfahren wenig notwendig

Verklemmungsgefahr ist lösbar durch **Virtualisierung** von Betriebsmitteln

- Prozesse beanspruchen/belegen nur **virtuelle Betriebsmittel**
- der Trick besteht darin, in kritischen Momenten den Prozessen (ohne ihr Wissen) **physische Betriebsmittel** entziehen zu können
- dadurch wird die Bedingung der Nichtentziehbarkeit entkräftet

- eher praxisrelevant/verbreitet sind die **Vorbeugungsmaßnahmen**

Literaturverzeichnis

- [1] DIJKSTRA, E. W.:
Cooperating Sequential Processes / Technische Universiteit Eindhoven.
Eindhoven, The Netherlands, 1965 (EWD-123). –
Forschungsbericht. –
(Reprinted in *Great Papers in Computer Science*, P. Laplante, ed., IEEE Press, New York,
NY, 1996)
- [2] DIJKSTRA, E. W.:
Hierarchical Ordering of Sequential Processes.
In: *Acta Informatica* 1 (1971), Jun., Nr. 2, S. 115–138
- [3] HANSEN, P. B.:
Operating System Principles.
Prentice Hall International, 1973
- [4] NEHMER, J. ; STURM, P. :
Systemsoftware: Grundlagen moderner Betriebssysteme.
dpunkt.Verlag GmbH, 2001. –
ISBN 3-898-64115-5

Literaturverzeichnis (Forts.)

[5] NEUFELD, V. E. (Hrsg.):
Webster's New World Dictionary.
Third College.
Simon & Schuster, Inc., 1988. –
ISBN 0-13-947169-3

[6] PHILIPPSEN, M. :
Parallele und Funktionale Programmierung.
<http://www2.cs.fau.de/Lehre/SS20??/PFP/material/>, jährlich. –
Vorlesungsfolien