

Лекция 8. Формальное описание программ.

Содержание

- ▶ Понятия события, сериализации событий, эквивалентности и линеаризации.
- ▶ Виды условного прогресса.
- ▶ Свобода от ожидания и свобода от блокировок.

Основные формальные понятия.

- ▶ Чтобы проанализировать исполнение параллельных программ, требуется модель исполнения.
- ▶ Чтобы определить модель, нужно формализовать понятия.

Основные понятия: модель потока

- ▶ Поток — недетерминированный конечный автомат (НКА).
- ▶ НКА — пятёрка

$$M = (Q, T, D, q_0, F),$$

где:

Q — множество состояний автомата

T — входной алфавит автомата

D — функция переходов

$$Q \times (T \cup \{e\}) \rightarrow \{Q_0, \dots, Q_l\} : Q_i \subseteq Q$$

D может быть детерминистической и недетерминистической.

$q_0 \in Q$ — начальное состояние

$F \subseteq Q$ — множество конечных состояний

Конечный автомат

- ▶ Состояние НКА определяется своей конфигурацией.
- ▶ Конфигурация НКА

$$M : (q, \omega) \in Q \times T^*,$$

где:

- ▶ q — текущее состояние устройства управления
- ▶ ω — строка всех символов на автоматной ленте под головкой и правее
- ▶ q_0, ω — начальная конфигурация
- ▶ q, e — заключительная конфигурация

Конечный автомат: отображение на вычислительную машину

- ▶ Q — состояние памяти и регистров процессора.
- ▶ q_0 — точка начала исполнения программы (*entry point*)
- ▶ D — событие появления команды t_i или некоторого условия. Происходит изменение состояния (*transition*).

```
#include <thread>
#include <atomic>
#include <stdio.h>
#include <vector>
std::atomic<int> a, b; // состояние: переменные
void f1() {
    a = 0xF; // событие: изменение переменной
    while (a != b); // событие: ожидание условия.
    printf("OK\n");
}
void f2(int c) {
    b |= c; // Событие: изменение переменной
}
int main() {
    b.store(0);
    std::vector<std::thread> v(5);
    v[4] = std::thread(f1);
    for (int i = 0; i < 4; i++)
        v[i] = std::thread(f2, 1 << i);
    for (auto &t: v) t.join();
    printf("Thats all\n");
}
```


События

- ▶ Переходы между состояниями $q_i \rightarrow q_j$ есть *события*.
- ▶ События *одномоментны* (квантование)
- ▶ Два события a и b не являются *одновременными*.
- ▶ Если событие a предшествует событию b , то это записывается как $a \rightarrow b$.
- ▶ События могут быть *неупорядочены* ($a \not\rightarrow b \& b \not\rightarrow a$).
- ▶ Отношение порядка $a \rightarrow b$ транзитивно. Если $a \rightarrow b$ и $b \rightarrow c$, то $a \rightarrow c$.

Интервалы исполнения

- ▶ Интервал $I(a, b)$ есть отрезок времени между событием a и последующим событием b , $a \rightarrow b$.
- ▶ Интервал $I(a, b)$ предшествует интервалу $I(c, d)$, если $b \rightarrow c$. Тогда $I(a, b) \rightarrow I(c, d)$
- ▶ Если $I(a, b) \not\rightarrow I(c, d)$ и $I(c, d) \not\rightarrow I(a, b)$, то $I(a, b)$ и $I(c, d)$ — *соисполняемые*

Ещё немного формализации

- ▶ *Критическая секция CS* — последовательность кода, которая может выполняться только одним потоком в один момент времени.
- ▶ *Взаимное исключение* — ситуация, когда $CS_a \rightarrow CS_b \vee CS_b \rightarrow CS_a$.
- ▶ *Зависание (starvation)* — остановка выполнения потока по внешним причинам на неопределённое время.
- ▶ *Отсутствие зависания (starvation freedom)* — свойство метода при каждом обращении приводить к завершению.
- ▶ *Неблокируемость (nonblocking)* — блокировка одного потока не задерживает выполнение других.

Неблокируемость

- ▶ Реализация объекта неблокируема, если:
 - ▶ любой поток завершит все свои операции за конечное время независимо от относительной скорости исполнения других потоков.
 - ▶ Неблокируемость гарантирует прогресс системе в целом. В отдельных частях при этом возможны задержки и сбои.

Отсутствие зависания

- ▶ Поток, вызывающий метод *lock* формирует критическую секцию и когда-либо попадает в неё.
- ▶ Разобьём метод *lock* на фазу входа D и фазу ожидания W .
- ▶ В фазе D имеется ограниченное количество шагов, ограниченный от ожидания прогресс.
- ▶ В фазе W ограничений на длину нет.

Система потоков обладает свойством *честности* по отношению к последовательности D_a и D_b процесса блокировки любых потоков a и b из системы с критическими секциями CS_a и CS_b , если выполняется утверждение: из $D_a \rightarrow D_b$ следует $CS_a \rightarrow CS_b$.

Классификация безтупиковых алгоритмов

- ▶ wait-free — свободный от ожидания
- ▶ lock-free — свободный от блокировок
- ▶ obstruction-free — свободный от задержек
- ▶ deadlock-free — свободный от тупиков алгоритм

wait-free алгоритмы

- ▶ Независимо от других потоков наблюдается продвижение.
- ▶ Обычно используются блокирующие память операции.

GCC: `__sync_fetch_and_add/sub/or/xor/and/nand`

MS: `InterlockedIncrement/Decrement...`

C++11 `atomic_increment/decrement`

Пример алгоритма: увеличение счётчика использования объекта.

```
someClass::someClass() {  
    ...  
    __sync_fetch_and_add(referenceCount, 1);  
}  
  
someClass::~~someClass() {  
    ...  
    if (__sync_sub_and_fetch(referenceCount, 1) == 0) {  
        ... delete unused shared object  
    }  
}
```

lock-free алгоритмы

- ▶ Гарантируется, что в группе потоков, связанных с какой-либо межпоточной синхронизацией хотя бы один продвигается вперёд независимо от внешних факторов.
- ▶ Остальные потоки могут в это время активно ожидать, то есть, непродуктивно использовать процессорное время.
- ▶ Обычно используются CAS-примитивы.
- ▶ Может наблюдаться инверсия приоритетов и конвоирование.

GCC: `__sync_val_compare_and_swap`

MS: `InterlockedCompareExchange`

C++11: `atomic_compare_exchange_weak/strong`

lock-free алгоритмы: пример

```
void LFStack::push(item *p) {
    item *newhead;
    do {
        newhead = head;
        p->next = newhead;
    } while (!__sync_val_compare_and_swap(
        head, newhead, p));
}
```

obstruction-free алгоритмы

- ▶ Поток продвигается вперёд только тогда, когда нет конкуренции со стороны других потоков.
- ▶ Система в целом при большой взаимной конкуренции потоков не продвигается вперёд.
- ▶ Возможна живая блокировка (live-lock).
- ▶ Сами алгоритмы могут быть быстрее других.
- ▶ Некоторые алгоритмы можно реализовать лишь так (*double-linked list*).

Свойства алгоритмов

Одни и те же алгоритмы могут иметь реализации разных классов.

Пример: работа с очередью.

- ▶ Пусть очередь Q использует единую блокировку.
- ▶ Вариант 1. Поток, вызывающий блокирующий *lock* может ожидать бесконечно.
- ▶ Вариант 2. Поток, вызывающий неблокирующий *lock* может в случае неуспеха установить флаг исключительной ситуации «занято». Эта реализация wait-free.

Ещё формальные определения

- ▶ Все современные вычислительные системы асинхронны внутри.
- ▶ Что из проявлений асинхронности влияет на исполнение программ?
- ▶ Что из проявлений асинхронности влияет на поведение программистов?

Термины для объектов

Для каждого из объектов программы определены термины:

- ▶ *состояние* (state)
- ▶ *вызываемый метод* (method)
- ▶ *начало вызова* (invocation)
- ▶ *конец вызова* (response)

Вызов любого метода — протяжённый по времени процесс.

Описание исполнения программ

- ▶ Объект является *покоящимся* (quiescent), если для него нет ожидающих вызовов методов объекта.

Принципы описания процесса исполнения кода:

1. Вызовы методы должны происходить в режиме «один за раз» в последовательном режиме.
2. Если методы разделены периодами покоя, то результат должен быть аналогичен результату в порядке их реального вызова.
3. Результаты вызовов методов должны получаться в порядке, который определён программой.

Это — согласование *по периодам покоя* (quiescent consistency)

Тотальный и частичный методы

Это — два взаимоисключающих свойства.

- ▶ Метод является *тотальным*, если он определён для любого из состояние объекта.
- ▶ Метода является *частичным*, если он не является тотальным.

Для объекта «неограниченная последовательная очередь» метод `Insert` является тотальным, а метод `Remove` является частичным.

Композиционность

Свойство композиционности по свойству P есть сохранение этого свойства в системе, каждый элемент которой обладает свойством P .

Свойство согласованности по периодам покоя является композиционным.

Принципы 1 и 3 определяют свойство *упорядоченной согласованности*. Оно не является композиционным.

Линеаризуемость

- ▶ Метод является линеаризуемым, если изменение данных как результат его применения имеют место между вызовом и его завершением.
- ▶ Линеаризуемый \rightarrow упорядоченно согласованный.
- ▶ Упорядоченно согласованный $\not\rightarrow$ линеаризуемый.
- ▶ *Точка линеаризации* — место, где имеют эффект действия, явившиеся следствием изменения данных.
- ▶ Каждая критическая секция метода — точка линеаризации.
- ▶ Для обычного кода — точка линеаризации есть место, где результат становится видимым другим методам.
- ▶ Линеаризуемость: описание больших программных систем для верификации их взаимодействия.
- ▶ Линеаризуемость композиционна.

Упорядоченная согласованность

- ▶ Позволяет упорядочивать потенциально перекрывающиеся операции в виде упорядоченной последовательности.
- ▶ Порядок операций внутри одного потока меняться не должен.
- ▶ Хороший способ описания систем, где не существенна композиционность.
- ▶ Согласованность по периодам покоя \neq упорядоченной согласованности.
- ▶ Аппаратная память.

Согласованность по периодам покоя

- ▶ Удовлетворяет пунктам 1 и 2 принципам процесса исполнения кода.
 - ▶ Вызовы методы должны происходить в режиме «один за раз» в последовательном режиме.
 - ▶ Если методы разделены периодами покоя, то результат должен быть аналогичен результату в порядке их реального вызова.
- ▶ Параллельные вычисления основанные на сообщениях: кластерная математика.

Идеальные алгоритмы?

- ▶ Панацея ли «свободные от ...» алгоритмы?
 1. Они могут оказаться неэффективными. CAS — дорогая операция.
 2. Они могут оказаться трудно реализуемыми.
- ▶ lock-free \rightarrow wait-free
- ▶ wait-free $\not\rightarrow$ lock-free.
- ▶ В wait-free возможны ситуации с недополучением ресурса потоком.
- ▶ Может оказаться, что lock-free окажется быстрее wait-free.
- ▶ wait-free реализации требуют $O(N)$ памяти, где N — число потоков.

Условный прогресс

- ▶ `wait-free` и `lock-free` дают безусловный прогресс системе.
- ▶ `obstruction-free` даёт условный прогресс. Должны быть гарантии от планировщика ОС или оборудования.

Определить класс алгоритма

```
void push(int t) {
    node *n = new node(t);
    do {
        n->next = head;
    } while (!CAS(&head, n, n->next));
}

bool pop(int &t) {
    node *c = head;
    while (c != NULL) {
        if (CAS(&head, c->next, c)) {
            t = c->data;
            return true;
        }
        c = head;
    }
    return false;
}
```

Спасибо за внимание.

Следующая тема — задача о
консенсусе.