

# Algorithmen und Programmierung IV: Nichtsequentielle Programmierung

Robert Tolksdorf  
Basiert auf ALP IV, SS 2003  
Klaus-Peter Lühr  
Freie Universität Berlin

## Überblick

- Verklemmungen
  - Erkennung
  - Auflösung
  - Sicherheit
  - Livelocks

## 4.3 Verklemmungen

- ... drohen überall, wo synchronisiert wird
- **Def. 1** (1.3←):
- Beim Ablauf eines nichtsequentiellen Programms liegt eine **Verklemmung** (*deadlock*) vor, wenn es Prozesse im *Wartezustand* gibt, die durch *keine mögliche Fortsetzung* des Programms daraus erlöst werden können.

## Verklemmungen

- **Def. 2:**  
Eine Verklemmung heißt *deterministisch*, wenn sie bei jedem möglichen Ablauf – mit gleichen Eingabedaten – eintritt (andernfalls *nichtdeterministisch*).
- **Def. 3:**  
Eine Verklemmung heißt *total* oder *partiell*, je nachdem, ob alle oder nicht alle Prozesse verklemmt sind.
- 3 Alternativen für den Umgang mit Verklemmungen:
  1. **Erkennung** (*detection*) + Auflösung
  2. **Umgehung/Vermeidung** (*avoidance*)
  3. **Ausschluß** (*prevention*)

## Verklemmungen

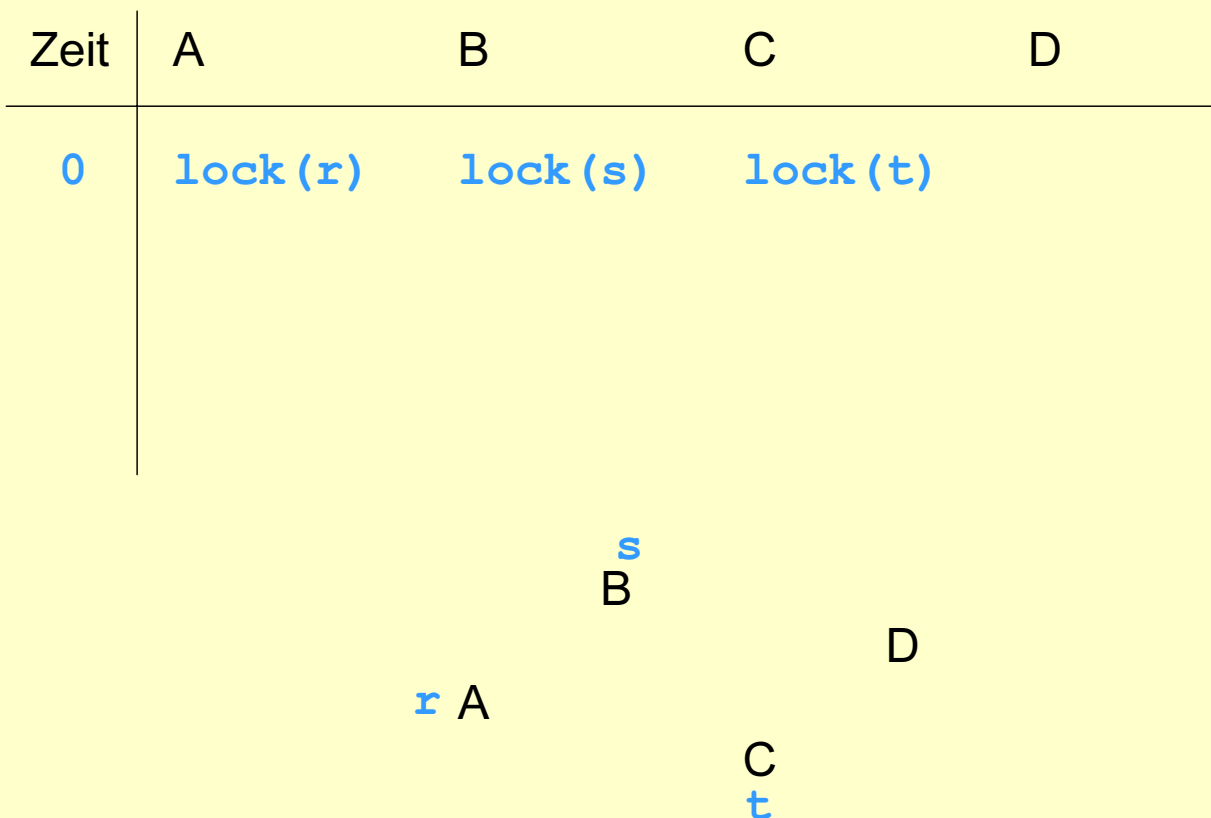
- Wichtigstes Anwendungsgebiet:  
Verklemmungen beim **Sperren von Ressourcen** (nichtdeterm.)
  - **Datenbanksysteme** (DB): 2-Phasen-Sperren
  - **Betriebssysteme** (BS): Betriebsmittelverwaltung

Anzahl Exemplare	1	mehrere
Anzahl Typen		
1		1/N (BS)
mehrere	N/1 (DB,BS)	N/M (BS)

## 4.3.1 Erkennung am Beispiel N/1

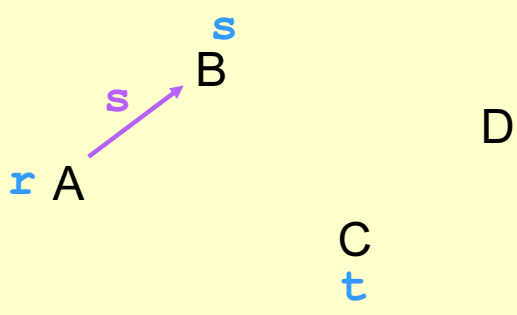
- **Def.:**  
**Anforderungsgraph** ist *markierter gerichteter Graph*, der den Systemzustand modelliert:
  - **Ecke** bedeutet Prozess, ist markiert mit Menge der Ressourcen, die in seinem Besitz sind
  - **Kante**  $P \rightarrow Q$ , markiert mit  $r$ , bedeutet:  $P$  wartet auf Ressource  $r$ , die im Besitz von  $Q$  ist.
- *Beachte:*  
Jede Ecke hat höchstens eine divergierende Kante.

## Bsp. mit 4 Prozessen A,B,C,D und 3 Ressourcen r,s,t



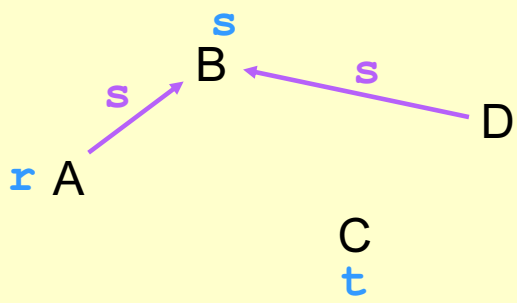
Bsp. mit 4 Prozessen A,B,C,D und 3 Ressourcen r,s,t

Zeit	A	B	C	D
0	lock (r)	lock (s)	lock (t)	
1	lock (s)			



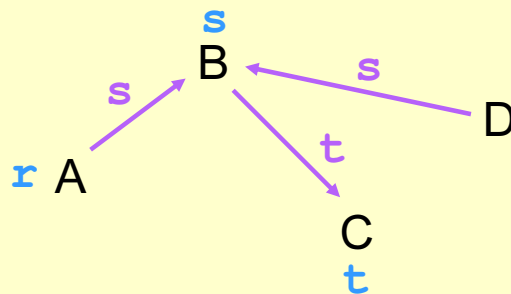
Bsp. mit 4 Prozessen A,B,C,D und 3 Ressourcen r,s,t

Zeit	A	B	C	D
0	lock (r)	lock (s)	lock (t)	
1	lock (s)			
2				lock (s)



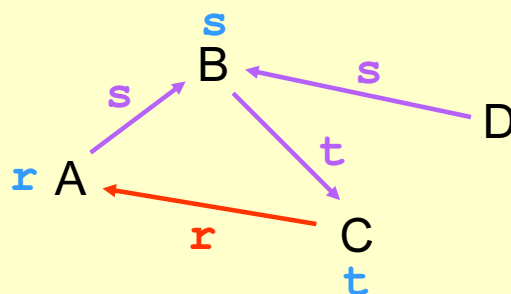
# Bsp. mit 4 Prozessen A,B,C,D und 3 Ressourcen r,s,t

Zeit	A	B	C	D
0	lock (r)	lock (s)	lock (t)	
1	lock (s)			
2				lock (s)
3		lock (t)		



# Bsp. mit 4 Prozessen A,B,C,D und 3 Ressourcen r,s,t

Zeit	A	B	C	D
0	lock (r)	lock (s)	lock (t)	
1	lock (s)			
2				lock (s)
3		lock (t)		
4			lock (r)	



## Verklemmungserkennung

- Eine Verklemmung liegt genau dann vor, wenn der Anforderungsgraph einen Zyklus enthält.
- **Verklemmungs-Erkennung:**  
Ständige Überwachung des Anforderungsgraphen: bei jedem Hinzufügen einer Kante  $P \rightarrow Q$  prüfen, ob damit ein Zyklus geschlossen wird, d.h. ob es einen *Weg von Q nach P* gibt.
- Ohne Backtracking, weil jede Ecke höchstens eine divergierende Kante hat !

## Verklemmungserkennung

- Repräsentation des Anforderungsgraphen:
  - Prozesse durchnumeriert mit  $1, \dots, \text{processCount}$
  - Ressourcen durchnumeriert mit  $1, \dots, \text{resourceCount}$
- Ferner: `me()` liefert die Nummer des laufenden Prozesses

```
int[] owner = new int[resourceCount+1];  
    // owner[i]: process that owns resource i  
    // - if any, else 0
```

```
int[] requested = new int[processCount+1];  
    // requested[i]: resource requested by  
    // process i - if any, else 0
```

## Verklemmungserkennung

- **Verklemmungs-Erkennung:** bei jeder Anforderung einer im Augenblick nicht verfügbaren Ressource `res` wird mit `deadlock(int res)` geprüft, ob ein Zyklus entsteht:

```
boolean deadlock(int res) {  
    int p;           // 1..processCount  
    int r = res;    // 0..resourceCount  
    do { p = owner[r]; // != 0  
        r = requested[p]; }  
    while(r!=0);  
    return p==me();  
}
```

## Verklemmungsauflösung

- **Verklemmungs-Auflösung** durch Wahl eines Opfers, dem gewaltsam die Ressource entzogen wird – mit der Konsequenz
  - (Datenbank:) Transaktion abbrechen und neu starten
  - (Checkpointing:) Prozess zurücksetzen zum letzten Checkpoint
  - (sonst:) Prozess abbrechen



## 4.3.2 Vermeidung am Beispiel 1/N

- Beispiel:
  - 2 Prozesse P,Q mit  $n = 4$  Exemplaren eines Ressourcentyps
  - Vor.:  
Maximalbedarf jedes Prozesses ist bekannt und ist  $\leq n$ .

P:	0	1	2	1	2	3	2	1	0
Q:	0	1	2	3	2	1	0		

[17] © Peter Lühr, Robert Tolksdorf, Berlin

## Beobachtungen

- Wie ein Prozess sich in der *Zukunft* verhalten wird, ist *unbekannt* (abgesehen vom Maximalbedarf);
- man muß daher stets mit dem Schlimmsten rechnen, d.h. daß er seinen *Maximalbedarf* fordert;
- wenn man die Ressourcen-Vergabe so steuert, daß jederzeit für mindestens einen nichtblockierten Prozess die Maximalforderung befriedigt werden kann, kann dieser garantiert zu Ende gebracht werden – und danach dann auch der andere.

[18] © Peter Lühr, Robert Tolksdorf, Berlin

## Sicherheit

- **Def.:**  
Ein Zustand in einem Ablauf eines 2-Prozess-Systems heißt **sicher** (*safe*), wenn in ihm für mindestens einen nichtblockierten Prozess der Maximalbedarf befriedigt werden kann.
- **Feststellung 1:**  
Ein direkter Übergang von einem sicheren Zustand in einen Verklemmungszustand ist nicht möglich.
  - weil damit nach dem ersten Prozess auch der zweite Prozess blockieren müsste – was der Sicherheit widerspricht
- **Feststellung 2:**  
Verklemmungen werden vermieden, wenn das System stets in einem sicheren Zustand gehalten wird.

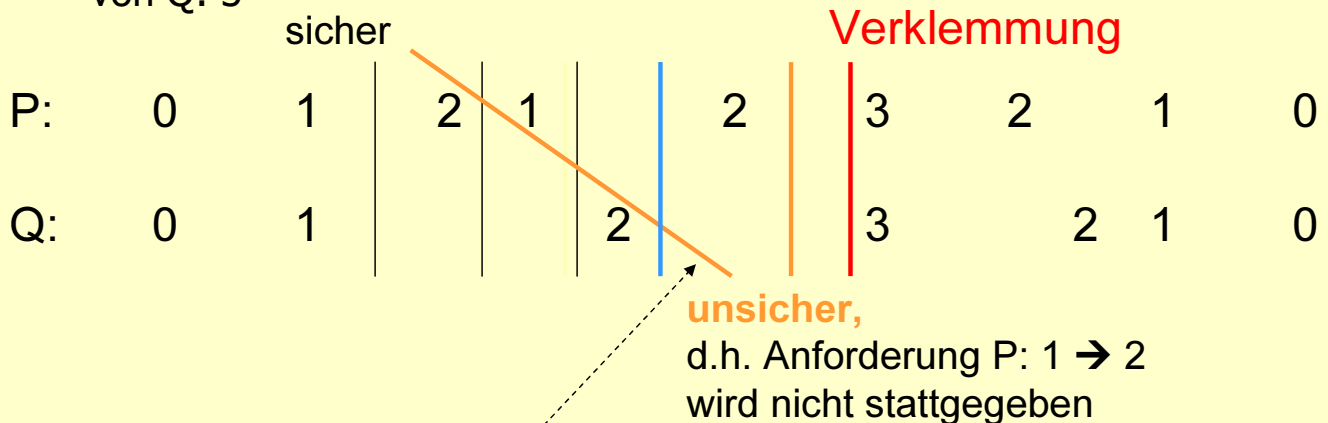
## Sicherheit

- **Feststellung 3:**  
Die Sicherheit beizubehalten *ist möglich*:
  - der Anfangszustand ist sicher;
  - in einem sicheren Zustand wird der Anforderung eines Prozesses nur dann stattgegeben, wenn der Folgezustand ebenfalls sicher ist (selbst wenn genügend freie Ressourcen vorhanden sein sollten!).
- Die eventuelle Blockierung des anfordernden Prozesses *kann keine Verklemmung verursachen*, da der Ausgangszustand sicher ist.
  - Die Annahme „Verklemmung“ impliziert, daß der andere Prozess im Ausgangszustand blockiert war.
  - „Sicherheit“ dieses Zustands impliziert, daß sogar die Maximalanforderung des anfordernden Prozesses befriedigt werden kann.
  - Dann kann aber seine aktuelle Anforderung auch befriedigt werden, ohne daß die Sicherheit beeinträchtigt wird – Widerspruch!
- **Feststellung 4:**  
Die Orientierung an der Sicherheit ist eine *konservative Strategie*: Sicherheit ist *hinreichend, aber nicht notwendig* für Verklemmungsfreiheit.

# Sicherheit

- Maximalforderung

- von P: 3
- von Q: 3



- Bereits dieser Zustand würde nicht zugelassen werden, d.h. der Anforderung von Q (1 → 2) würde nicht stattgegeben werden
  - obwohl nicht notwendig Verklemmung eintritt.

## Bankiers-Algorithmus (banker's algorithm) [Dijkstra 65]

- beantwortet die Frage nach der Sicherheit für *beliebig viele* Prozesse:
- Ein Zustand heißt **sicher**,
  - wenn in ihm mindestens ein Prozeß unter Gewährung seines Maximalbedarfs zum Abschluß gebracht werden kann
  - **und** mit den damit freiwerdenden Ressourcen ein weiterer Prozeß zum Abschluß gebracht werden kann
  - **und** mit den damit freiwerdenden .....
  - **usw.**

- *Präzisierung:*

## Bankiers-Algorithmus

- Setze B auf Anzahl der Betriebsmittel;
- setze F auf Anzahl der freien Betriebsmittel;
- setze P auf Menge der Prozesse.
  
- Wiederhole:
  - suche Prozess  $p \in P$ , dessen Maximalbedarf befriedigt werden kann;
  - wenn nicht vorhanden, **Unsicher**;
  - erhöhe F um aktuellen Betriebsmittelbesitz von p;
  - wenn  $F = B$ , **Sicher**;
  - streiche p aus P.
  
- Dieser Algorithmus wird entweder mit der Meldung **Unsicher** oder mit der Meldung **Sicher** beendet.
  
- *Weitere Präzisierung:*

## Bankiers-Algorithmus

```
int resCount           // Anzahl der Betriebsmittel
int available          // freie Betriebsmittel
int procCount          // Anzahl der Prozesse
int[] maxclaim         // Maximalforderungen der Prozesse
int[] allocated        // vergebene Betriebsmittel
boolean safe() {
    boolean[] terminated = new boolean[procCount];
    int avail = available;
    int p = 0;
    while(p < procCount) {
        if(terminated[p] || maxclaim[p] - allocated[p] > avail)
            p++;
        else {terminated[p] = true;
            avail += allocated[p];
            p = 0; }
    }
    return avail == total; }
```

## Bemerkungen

- Effizienzverbesserungen möglich, z.B. Prozesse in der Reihenfolge abfallender maximaler Zusatzforderung betrachten.
- Gegebenenfalls Maßnahmen für die Gewährleistung von Fairness treffen !
- Der Bankiers-Algorithmus kann für den Fall N/M verallgemeinert werden („mehrere Währungen“) – was aber eher von akademischem Interesse ist.

## 4.3.3 Ausschluß am Beispiel N/1

- Zur Erinnerung: *Anforderungsgraph* (4.3.1 ←)
- **Behauptung:**
  - Die Betriebsmittel seien linear geordnet, und die Prozesse tätigen ihre Anforderungen nur in der Reihenfolge dieser Ordnung  
(Prozess im Besitz von  $r$  fordert  $s$  nur dann, wenn  $s > r$ ).
  - *Dann bleibt der Anforderungsgraph zyklensfrei.*

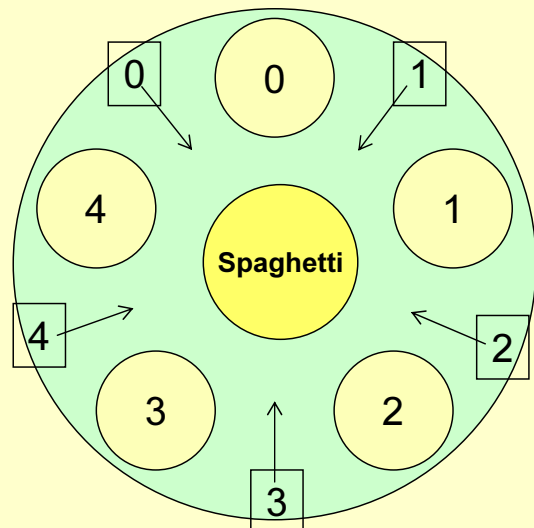
## Beweis (indirekt)

- Es liege ein Zyklus vor.
  - Dann gibt es
    - $n$  Prozesse  $P_i$ ,  $n \geq 2$ ,  $i \in [0, n-1]$ , und
    - $n$  Betriebsmittel  $r_i$
    - derart, daß
      - $P_i$  besitzt  $r_i$  und
      - wartet auf  $r_{i \oplus 1}$ . ( $\oplus n = \text{mod } n$ )
  - Nach Voraussetzung gilt  $r_i < r_{i \oplus 1}$  für alle  $i$ , also  $r_0 < r_1 < r_2 < \dots < r_{n-1} < r_0$  ,
  - was zum ungültigen  $r_0 < r_0$
  - und damit zum Widerspruch führt.

## Dining Philosophers, [Dijkstra 71]

- Beispiel:  
Die Philosophen bei Tisch
- 5 Teller – aber auch nur 5 Gabeln !
- Zum Essen braucht man 2 Gabeln

→ 2 benachbarte Philosophen können nicht gleichzeitig essen



## Dining Philosophers

- Jeder Philosoph lebt wie folgt:

### Wiederhole:

- denken;
  - linke und rechte Gabel greifen;
  - essen;
  - linke und rechte Gabel ablegen.
- N/1 Problem mit 5 Ressourcen und 5 Prozessen
- ```
void philosopher(int i) { // i=0,1,2,3,4
    while(true){ think();
        getForks(i);
        eat();
        putForks(i); }
}
```

## Dining Philosophers

- `getForks/putForks`  
z.B. als Semaphor-Operationen präzisieren ([3.3.1](#) ←):
  - `getForks(i) = P(fork[i],fork[i⊕1]);`
  - `putForks(i) = V(fork[i],fork[i⊕1]);`
- **Verklemmungen?**  
Keine Gefahr.
- **Fairness?**
  - Nicht gegeben !
  - Z.B. 1 und 3 können sich verabreden, 2 auszuhungern (*starvation*)
- *Daher Alternative:*

## Dining Philosophers

- `getForks(i) = fork[i].P(); fork[i⊕1].P();`
- `putForks(i) = fork[i].V(); fork[i⊕1].V();`
  
- **Fairness?**  
Ja, wenn P/V fair.
  
- **Verklemmung?**
  - tritt ein, wenn alle gleichzeitig ihre erste Gabel greifen.
  
- *Daher Alternative:*

## Dining Philosophers

- Gabeln zwar einzeln greifen, aber nur in der Reihenfolge ihrer Ordnung:
  
- 4 muß sich anders verhalten:
  - `getForks(4) = fork[0].P(); fork[4].P();`
- Verklemmungsfreiheit **und** Fairness
  
- Übung:  
getForks/putForks als Operationen eines Monitors



## 4.3.4 Verklemmungsbehandlung in Java

- gibt es **nicht** !
- ... sofern man sie nicht selbst programmiert.
- Manche Systeme praktizieren wenigstens *Erkennung*: wenn z.B. alle Prozesse blockiert sind – aber keiner wegen Wartens auf Eingabe –, kann dies als Verklemmung gemeldet werden.

## Verklemmungsbehandlung in Java

- Hinweise auf Verklemmung:
  - Programm terminiert nicht, reagiert nicht auf Eingabe und verbraucht keine Rechenzeit:
    - Totale Verklemmung
  - Programm terminiert nicht, verbraucht Rechenzeit, erbringt aber nur Teilleistung:
    - Partielle Verklemmung
    - **oder** nicht abbrechende Schleife(n)
- **Beachte:**  
Ein `System.exit()`; – unabhängig vom ausführenden Thread – beendet stets das gesamte Programm.

## 4.3.5 Livelocks

- (Kunstwort, aus *deadlock* abgeleitet, schwer übersetzbar)
- ... ähneln Deadlocks, daher der Name, sind aber keine!
- ... treten typischerweise bei elementaren Versuchen zur Realisierung von Sperrsynchrisation auf

## Beispiel

```
volatile boolean lock1 = false;  
volatile boolean lock2 = false;
```

Prozess 1

```
do  
    lock1 = true;  
    lock1 = !lock2;  
while(!lock1);
```

kritischer Abschnitt

```
lock1 = false;
```

Prozess 2

```
do  
    lock2 = true;  
    lock2 = !lock1;  
while(!lock2);
```

kritischer Abschnitt

```
lock2 = false;
```

- „*busy waiting*“ (normalerweise verpönt)

## Livelocks

- Ausschluss garantiert?  
Ja !
- Verklemmungsfreiheit?  
Ja !
- **Aber** bei zufällig *streng synchronem* Ablauf:  
**Livelock**, d.h. beide Prozesse sagen gleichzeitig „bitte nach Ihnen“ und wiederholen das unbeschränkt lange.
- *Lösung*: Asynchronie einbauen.

Zusammenfassung

- Verklemmungen
  - Erkennung
  - Auflösung
  - Sicherheit
  - Livelocks