



# Sincronização e Comunicação Baseada em Mensagens

Walter Fetter Lages

[w.fetter@ieee.org](mailto:w.fetter@ieee.org)

Universidade Federal do Rio Grande do Sul

Escola de Engenharia

Departamento de Engenharia Elétrica

ENG04008 Sistemas de Tempo Real



# Introdução

- Utiliza uma única construção para sincronização e comunicação
- Diferentes semânticas devido a diferenças em 3 aspectos
  - Modelo de sincronização
  - Método de identificação dos processos
  - Estrutura das mensagens



# Sincronização de Processos

- Em sistemas baseados em mensagem existe uma sincronização implícita, pois a mensagem não pode ser recebida antes de ser enviada
  - Em sistemas com variáveis compartilhadas o receptor pode ler a variável antes dela ser escrita
- Modelos de sincronização
  - Assíncrono (sem espera)
  - Síncrono (rendezvous)
  - Invocação remota (rendezvous estendido)



# Modelos de Sincronização

- Eventos assíncronos podem ser utilizados para gerar comunicação síncrona

P1

```
asyn_send(message)  
wait(acknowledgment)
```

P2

```
wait(message)  
asyn_send(acknowledgment)
```

- Comunicações síncronas podem ser utilizadas para gerar invocação remota

P1

```
syn_send(message)  
wait(reply)
```

P2

```
wait(message)  
computa resposta  
syn_send(reply)
```



# Comunicação Assíncrona

- Potencialmente buffers infinitos são necessários para armazenar mensagens não lidas
- Usualmente o envio de mensagens é programado para esperar um reconhecimento
  - Comunicação síncrona
- Mais comunicações são explícitas, tornando os programas mais complexos
- É mais difícil provar a correção do sistema



# Identificação dos Processos

- Direta
  - Send <mensagem> to <identificação do processo>
- Indireta
  - Send <mensagem> to <caixa postal>
- Simétrica
  - Send <mensagem> to <identificação do destino>
  - Wait <mensagem>from<identificação da origem>
- Assimétrica
  - Wait <mensagem>



# Identificação Indireta

- Mapeamento na entidade intermediária
  - Diversos-para-um
    - Cliente-servidor
  - Diversos-para-diversos
    - Diversos clientes e diversos servidores
  - Um-para-um
    - Um cliente e um servidor
  - Um-para-diversos
    - Broadcast



# Estrutura da Mensagem

- Idealmente qualquer tipo de dado, pré-definido ou definido pelo usuário, deveria poder ser transmitido
  - Problemas de implementação, especialmente quando a representação dos dados inclui ponteiros
- Por questões de implementação a maioria dos sistemas operacionais exige que os dados sejam "convertidos" para bytes antes da transmissão



# Filas de Mensagens SV

- `int msgget (key_t key, int msgflg)`
  - Uma nova fila é criada se `key = IPC_PRIVATE` ou `key` é inexistente
  - `msgflg` = permissões de acesso
- `int msgctl (int msqid, int cmd, struct msqid_ds *buf)`
  - Realiza diversas operações na fila
    - `IPC_STAT`: obtém a estrutura `msqid_ds`
    - `IPC_SET`: seta a estrutura `msqid_ds`
    - `IPC_RMID`: remove a fila do sistema



# Filas de Mensagens SV

- `int msgsnd(int msqid, struct msgbuf *msgp, int msgsz, int msgflg)`
- `struct msgbuf {  
    long mtype;  
    char mtext[msgsz];  
};`
- `int msgrcv(int msqid, struct msgbuf *msgp, int msgsz, long msgtyp, int msgflg)`
  - `msgtyp = 0`: primeira mensagem na fila, `> 0`: primeira mensagem de tipo `msgtype`, `< 0`: primeira mensagem de tipo `≤ abs(msgtype)`
  - `msgflg => IPC_NOWAIT`



# Mensagens POSIX

- Mensagens assíncronas indiretas
- Filas de mensagens
- Cada fila pode ter vários escritores e leitores
- Mensagens podem ter prioridades associadas
- Cada fila de mensagens possui atributos
- Tamanho máximo da fila
- Tamanho máximo das mensagens
- Flags
  - `MQ_BLOCK`
  - `MQ_NONBLOCK`
- Número de mensagens na fila

# Criação e Destruição de Filas



- `mqd_t mq_open(char *mq_name,  
int oflags,  
mode_t permissions,  
struct mq_attr *mq_attr)`
  - `permissions`
    - `FOR_READ`
    - `FOR_WRITE`
- `int mq_close(mqd_t mq)`
  - **A fila continua existindo**
- `int mq_unlink(char *mq_name)`



# Envio e Recepção

- `size_t mq_receive(mqd_t mq,  
char *msg_buffer,  
size_t buflen,  
unsigned int *msgprio)`
- `int mq_send(mqd_t mq,  
const char *msg,  
size_t msglen,  
unsigned int msgprio)`
- `int mq_notify(mqd_t mq,  
const struct sigevent *notification`
  - `notification=NULL` cancela notificação existente



# struct sigevent

```
typedef struct sigevent
{
    sigval_t sigev_value;
    int sigev_signo;
    int sigev_notify;
    union
    {
        int _pad[SIGEV_PAD_SIZE];
        struct
        {
            void (*_function) (sigval_t)
            void *_attribute;
        } _sigev_thread;
    } _sigev_un;
} sigevent t;
```



# Atributos

- ```
int mq_getattr(mqd_t mq,  
              struct mq_attr *attrbuf)
```
- ```
int mq_setattr(mqd_t mq,  
              const struct mq_attr *new_attrs,  
              struct mq_attr *old_attrs)
```
- ```
struct mq_attr  
{  
    long mq_maxmsg;  
    long mq_msgsize;  
    long mq_flags; /* ignorado */  
    long mq_curmsgs;  
};
```