



Semáforos

Walter Fetter Lages

w.fetter@ieee.org

Universidade Federal do Rio Grande do Sul

Escola de Engenharia

Departamento de Engenharia Elétrica

ELE213 Programação de Sistemas de Tempo Real



Introdução

- Conceito introduzido por Dijkstra (1968)
- Simplificam os protocolos para sincronização
- Eliminam a necessidade de espera-ocupada
- Um semáforo é uma variável inteira, não negativa na qual se pode fazer apenas duas operações (além da inicialização):
 - $P(s) = \text{wait}(s)$
 - $V(s) = \text{signal}(s)$



Operações nos Semáforos

- $P(s) = \text{wait}(s)$
 - Se $s > 0$ decrementa s , senão suspende a tarefa
- $V(s) = \text{signal}(s)$
 - Se existe alguma tarefa suspenso em s , libera um deles, senão incrementa s
 - Não é especificado qual processo é liberado
- As operações nos semáforos são atômicas
- Semáforos binários
- Semáforos contadores



Exemplo de Sincronização

```
void p1(void)
{
    ...
    wait(s1);
    ...
}
```

```
void p2(void)
{
    ...
    signal(s1);
    ...
}
```

Exemplo de Exclusão Mútua

```
void p1(void)
{
    for(;;)
    {
        wait(s1);
        /*seção crítica*/
        signal(s1);
        ...
    }
    ...
}
```

```
void p2(void)
{
    for(;;)
    {
        wait(s1);
        /*seção crítica*/
        signal(s1);
        ...
    }
    ...
}
```



Semáforos POSIX

- POSIX 1003.1b
- Semáforos com nome
 - na forma /nome
 - até `NAME_MAX-4` (251) caracteres
- Semáforos sem nome
- Operações $P(s)$ e $V(s)$:

```
#include <semaphore.h>
```

```
int sem_wait(sem_t *sem);  
int sem_post(sem_t *sem);
```



Semáforos POSIX com Nome

- Criação e destruição

```
#include <semaphore.h>
```

```
sem_t *sem_open(const char *name,int oflag);  
sem_t *sem_open(const char *name,int oflag,  
                mode_t mode,unsigned int value);  
int sem_close(sem_t *sem);  
int sem_unlink(const char *name);
```

- *flags*
 - O_CREAT
 - O_EXCL
- Semáforos com nome devem ser removidos quando não mais necessários



Exemplo de Sincronização

```
#include <semaphore.h>
#include <fcntl.h>
#include <sys/stat.h>
#include <stdio.h>

void *task1(void *ptr)
{
    sem_t *sem;

    sem=sem_open("/semsync",O_CREAT,S_IRUSR|S_IWUSR,0);
    sem_wait(sem);
    printf("Mensagem de task1.\n");
    sem_close(sem);
    sem_unlink("/semsync");
    return NULL;
}
```



Exemplo de Sincronização

```
void *task2(void *ptr)
{
    sem_t *sem;

    sem=sem_open("/semsync",O_CREAT,S_IRUSR|S_IWUSR,0);
    printf("Mensagem de task2.\n");
    sem_post(sem);
    sem_close(sem);
    return NULL;
}
```

Semáforos POSIX sem Nome

- Exigem memória compartilhada entre as tarefas
- Criação e destruição

```
#include <semaphore.h>
```

```
int sem_init(sem_t *sem, int pshared,  
             unsigned int value);
```

```
int sem_destroy(sem_t *sem);
```

Exemplo de Exclusão Mútua

```
#include <pthread.h>
#include <semaphore.h>
#include "sections.h"

void *task1(void *ptr)
{
    for(;;)
    {
        sem_wait(ptr);
        critical1();
        sem_post(ptr);
        noncritical();
    }
}
```



Exemplo de Exclusão Mútua

```
void *task2(void *ptr)
{
    for(;;)
    {
        sem_wait(ptr);
        critical2();
        sem_post(ptr);
        noncritical();
    }
}
```

Exemplo de Exclusão Mútua

```
int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_t task1hdl;
    pthread_t task2hdl;
    sem_t sem;

    sem_init(&sem, 0, 1);
    pthread_create(&task1hdl, NULL, task1, &sem);
    pthread_create(&task2hdl, NULL, task2, &sem);
    pthread_join(task1hdl, NULL);
    pthread_join(task2hdl, NULL);
    sem_destroy(&sem);
    return 0;
}
```





Outras Funções

- degeneram o conceito de semáforo
- devem ser usadas com cautela

```
#include <semaphore.h>
```

```
int sem_wait(sem_t *sem);
```

```
int sem_trywait(sem_t *sem);
```

```
int sem_timedwait(sem_t *sem,  
                  const struct timespec *abs_timeout);
```

```
int sem_post(sem_t *sem);
```

```
int sem_getvalue(sem_t *sem, int *sval);
```

Problema Produtor-Consumidor

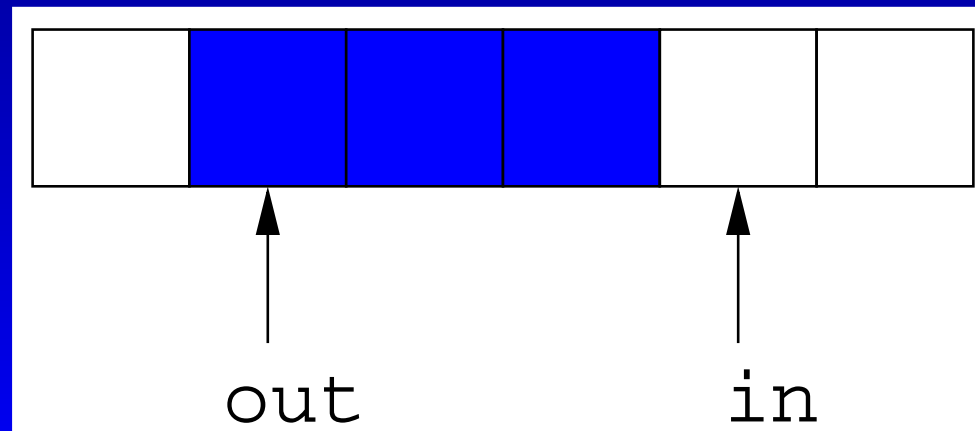


- Uma (ou mais) tarefa(s) produz(em) dados
- Outra(s) tarefa(s) consome(m) os dados
- Produtores e consumidores podem operar em velocidades instantâneas diferentes
- É conveniente ter um *buffer* entre os dois
 - Mantém ambos funcionando na velocidade ótima



Buffer Circular

- Gerenciado através de dois ponteiros
- Ambiguidade quando os dois ponteiros são coincidentes
 - *buffer* totalmente cheio?
 - *buffer* totalmente vazio?
 - solução: no mínimo 1 *slot* sempre vazio ou variável de contagem





Arquivo de Cabeçalho

```
#ifndef BUFFER_H
#define BUFFER_H

#define BUFFER_SIZE 20

typedef struct
{
    int in;
    int out;
    int buf[BUFFER_SIZE];
} buffer;

extern void buffer_init(buffer *b);
extern int buffer_count(const buffer *b);
extern int buffer_append(int item,buffer *b);
extern int buffer_take(int *item,buffer *b);
#endif
```



Funções do *Buffer Circular*

```
#include "buffer.h"
```

```
int buffer_count(const buffer *b)
```

```
{
```

```
    int count;
```

```
    count=b->in-b->out;
```

```
    if(b->in < b->out) count+=BUFFER_SIZE;
```

```
    return count;
```

```
}
```

```
int buffer_append(int item,buffer *b)
```

```
{
```

```
    if(buffer_count(b) >= BUFFER_SIZE-1) return -1
```

```
    b->buf[b->in]=item;
```

```
    b->in=(b->in+1) % BUFFER_SIZE;
```

```
    return 0;
```

```
}
```

Funções do *Buffer Circular*

```
int buffer_take(int *item,buffer *b)
{
    if(b->in == b->out) return -1;
    *item=b->buf[b->out];
    b->out=(b->out+1) % BUFFER_SIZE;
    return 0;
}

void buffer_init(buffer *b)
{
    b->in=0;
    b->out=0;
}
```



Headers e Semáforos

```
#include <pthread.h>
#include <semaphore.h>
#include <stdio.h>
#include "buffer.h"

static sem_t exclusion;
static sem_t empty_slot;
static sem_t full_slot;
```



Produtor

```
void *producer(void *ptr)
{
    int data=0;

    for(;;)
    {
        data++;
        sem_wait(&empty_slot);
        sem_wait(&exclusion);
        buffer_append(data,ptr);
        sem_post(&exclusion);
        sem_post(&full_slot);
    }
}
```



Consumidor

```
void *consumer(void *ptr)
{
    int data;

    for(;;)
    {
        sem_wait(&full_slot);
        sem_wait(&exclusion);
        buffer_take(&data, ptr);
        sem_post(&exclusion);
        sem_post(&empty_slot);
        printf("data=%d\n", data);          /* con

    }
}
```



Criação das Tarefas

```
int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_t producerhdl;
    pthread_t consumerhdl;
    buffer buf;

    buffer_init(&buf);
    sem_init(&exclusion, 0, 1);
    sem_init(&full_slot, 0, 0);
    sem_init(&empty_slot, 0, BUFFER_SIZE-1);
    pthread_create(&producerhdl, NULL, producer, &buf);
    pthread_create(&consumerhdl, NULL, consumer, &buf);
    pthread_join(producerhdl, NULL);
    pthread_join(consumerhdl, NULL);
    sem_destroy(&exclusion);
    sem_destroy(&full_slot);
    sem_destroy(&empty_slot);
    return 0;
}
```



Semáforos POSIX no RTAI

- No RTAI deve-se utilizar o arquivo de cabeçalho `rtai_posix.h` ao invés de `pthread.h` e `semaphore.h`



Semáforos System V

- Semáforos são um conjunto de valores de semáforos
- A criação é independente da inicialização
- Semáforos não são destruídos com os processos
 - Semáforos existem no escopo sistema e não no escopo dos processos que os utilizam
- Grande parte das operações realizadas por uma única função



Criação

```
int semget(key_t key, int nsems,  
           int semflg)
```

- Retorna o identificador dos semáforos associado a `key`
- `key` é uma chave única
 - `IPC_PRIVATE` garante a unicidade
- `nsems` é o número de semáforo no conjunto
- `semflg` *bitwise or* entre
 - `IPC_CREAT` cria um novo semáforo
 - modo de acesso: `rwxrwxrwx`
 - `SEM_R, SEM_R >> 3, SEM_R >> 6`
 - `SEM_W, SEM_W >> 3, SEM_W >> 6`



Controle

```
int semctl(int semid,int semnun,int cmd  
           union semun arg)
```

```
union semun  
{  
    int val;  
    struct semid_ds *buf;  
    ushort *array;  
};
```

- Executa as operações de controle nos semáforos



Controle

- IPC_STAT copia informação de controle
- IPC_SET altera as permissões na estrutura de controle
- IPC_RMID remove o semáforo
- GETVAL retorna o valor de semnum
- SETVAL altera o valor de semnum
- GETPID retorna o PID da última operação em semnum



Controle

- GETNCNT retorna o número de processos bloqueados esperando um incremento em `semnum`
- GETZCNT retorna o número de processos bloqueados esperando que o valor de `semnum` seja 0
- GETALL obtém os valores dos semáforos no conjunto
- SETALL altera os valores dos semáforos no conjunto



Operações

```
int semop(int semid, struct sembuf sops[],  
          size_t nsops)
```

```
struct sembuf  
{  
    short sem_num;  
    short sem_op;  
    short sem_flg;  
};
```

- Executa operações atômicas no conjunto de semáforos



Operações

- `sem_flg` *bitwise or* entre `IPC_NOWAIT` e `SEM_UNDO`
- `sem_op`
 - > 0
 - Corresponde à operação `signal`
 - `sem_op` é somado ao valor do semáforo
 - Se `SEM_UNDO` for especificado, `sem_op` é subtraído do valor de ajuste do semáforo para o processo
 - $= 0$ o processo é bloqueado até que
 - O valor do semáforo seja 0, ou
 - O semáforo seja removido do sistema, ou
 - O processo receba um sinal



Operações

- $sem_op < 0$
 - Corresponde à operação `wait`
 - Se o valor do semáforo $\geq |sem_op|$
 - O valor absoluto de sem_op é subtraído do valor do semáforo
 - Se `SEM_UNDO` for especificado, o $|sem_op|$ é somado ao valor de ajuste do semáforo para o processo
 - Se o valor do semáforo é $< |sem_op|$
 - O processo é bloqueado até que
 - O valor do semáforo $\geq |sem_op|$, ou
 - O semáforo seja removido do sistema, ou
 - O processo receba um sinal



Ajuste de semáforos

- Quando um processo termina as operações de `wait` em semáforos (alocações de recursos) realizadas por `els` não são desfeitas
- Quando as operações incluem a `flag SEM_UNDO`, o *kernel* rastreia as operações de `wait` realizadas e realiza os ajustes quando o processo termina.



Problemas com Semáforos

- Primitivas de baixo nível
- Basta a omissão de uma ocorrência para que o programa não funcione corretamente
- Semáforos não implementam a exclusão mútua diretamente, apenas um mecanismo que permite a implementação de exclusão mútua
- Semáforos System V são desnecessariamente complicados
- Semáforos POSIX sem nome exigem memória compartilhada entre os processos