

Betriebssysteme

Vorlesung im Herbstsemester 2008
Universität Mannheim

Kapitel 7: Implementierungsaspekte

Prof. Dr. Felix C. Freiling
Lehrstuhl für Praktische Informatik 1
Universität Mannheim

Ankündigungen 4.12.2008

- Informationsveranstaltung Teleseminar 2009, 19.12.2008, 13:00-13:30 in A5 C116
- Terminplanung:
 - Donnerstag, 4.12.2008: Abschlussvorlesung
 - Freitag, 5.12.2008, 10:15: Fragestunde
- Prüfungstermin:
 - Freitag, 19.12.2008, 14:00 Uhr in A5 B144
 - Basiskurs schreibt 66 Minuten (3 Anmeldungen)
 - Rest schreibt 100 Minuten (31 Anmeldungen)

Motivation

- Nutzen von Synchronisationskonzepten nur bei richtiger Verwendung
 - Wir haben auch Lösungen zu Standardproblemen kennengelernt
 - Erzeuger/Verbraucher, Leser/Schreiber
- Chaos bei unvorsichtiger Verwendung
 - Wichtigste Art von Chaos: Verklemmung (Deadlock)
 - Gegenseitige Blockade, die nie aufgelöst wird
- Wir untersuchen heute Standard-Programmierfehler

- Abschluss: Wie baut man heute Betriebssysteme?

Positionsbestimmung

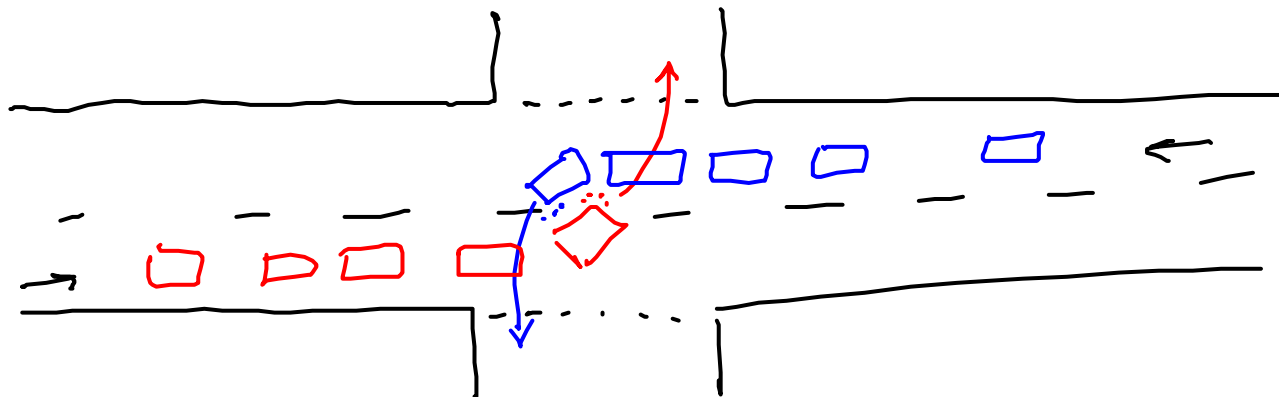
- Gliederung der Vorlesung:
 1. Einführung und Formalia
 2. Auf was baut die Systemsoftware auf?
Hardware-Grundlagen
 3. Was wollen wir eigentlich haben?
Laufzeitunterstützung aus Anwendersicht
 4. Verwaltung von Speicher: Virtueller Speicher
 5. Verwaltung von Rechenzeit: Virtuelle Prozessoren (Threads)
 6. Synchronisation paralleler Aktivitäten auf dem Rechner
 7. **Implementierungsaspekte**
 - **Implementierung nebenläufiger Programme**
 - **Wie baut man Betriebssysteme heute?**

Übersicht

- Synchronisationsfehler:
 - Gegenläufige Schachtelung kritischer Abschnitte
 - Akkumulierende Belegung
 - Das Problem der speisenden Philosophen
 - Programmiertips
- Wie baut man Betriebssysteme heute?
 - Von monolithischen bis zu nebenläufigen Kernen

Synchronisationsfehler

- Ausbleibende oder inkorrekt verwendete Synchronisation kann zu Fehlern führen
 - Wesentliche Klasse von Fehlern: Verklemmungen
- Verklemmung (Deadlock)
 - Eine Gruppe von Prozessen wartet wechselseitig auf den Eintritt einer Bedingung, die nur durch Prozesse dieser Gruppe selbst hergestellt werden kann
- Beispiel: Strassenkreuzung



- Annahme: Autos können nicht rückwärts fahren

Verklemmungen

- Eine Verklemmung tritt dann ein, wenn eine zirkuläre Wartebedingung eintritt
- Notation: Prozess A warten auf das Eintreten einer Bedingung X, die nur durch Prozess B hergestellt werden kann

$$A \xrightarrow{X} B$$

- Eine Verklemmung tritt dann ein, falls gilt:

$$P_1 \xrightarrow{X_1} P_2 \xrightarrow{X_2} P_3 \xrightarrow{X_3} \dots \xrightarrow{X_{n-1}} P_n \xrightarrow{X_n} P_1$$

Synchronisationsfehler

- Aufgabe: Schreiben Sie ein minimales Programm mit Semaphoren, welches einen Deadlock hervorruft

Semaphore $sem_1 = 1, sem_2 = 1$

Thread 1: $P(sem_1)$
 $P(sem_2)$

Thread 2: $P(sem_2)$
 $P(sem_1)$

Semaphore $mutex = 1$

$P(mutex)$
 $P(mutex)$

Semaphore $foo = \emptyset$

$P(mutex)$

- Denkübung: Schreiben Sie ein minimales Programm mit Monitoren, das einen Deadlock hervorruft.

Zeitabhängigkeit

- Typischerweise sind Synchronisationsfehler zeitabhängig
 - Sie treten nur bei einer bestimmten unglücklichen Aufeinanderfolge von Synchronisationsoperationen auf
 - Normalerweise Reihenfolge der Prozessaktivierung durch den Scheduler (wird als nichtdeterministisch angenommen)
 - Synchronisationsfehler sind deshalb in der Regel nicht einfach reproduzierbar
 - Können insbesondere nicht durch systematisches Testen gefunden werden
- Es gilt also: Aufpassen bei der nebenläufigen Programmierung
- Jetzt einige Beispiele für beliebte Probleme und Fehler, die passieren können

Übersicht

- Synchronisationsfehler:
 - **Gegenläufige Schachtelung kritischer Abschnitte**
 - Akkumulierende Belegung
 - Das Problem der speisenden Philosophen
 - Programmiertips
- Wie baut man Betriebssysteme heute?
 - Von monolithischen bis zu nebenläufigen Kernen

Geschachtelte kritische Abschnitte

- Ein Prozess benötigt zwei Ressourcen, um eine Operation auszuführen
 - Zweite Ressource kann erst nach erfolgreicher Belegung der ersten Ressource angefragt werden
- Konzept der geschachtelten kritischen Abschnitte
 - Beispiel: Zwei Rechner mit angeschlossenen Diskettenlaufwerken möchten eine Diskette kopieren

```
Semaphor floppyA(1), floppyB(1);  
...  
P(floppyA);  
// äußerer kritische Abschnitt  
P(floppyB);  
// innerer kritischer Abschnitt  
// Kopieroperation durchführen  
V(floppyB);  
V(floppyA);
```

Wo steckt der Fehler?

```
Semaphor s1(1), s2(1);
```

```
...
```

```
Prozess A
```

```
...
```

```
P(s1);
```

```
P(s2);
```

```
// Kopieren
```

```
V(s2);
```

```
V(s1);
```

```
Prozess B
```

```
...
```

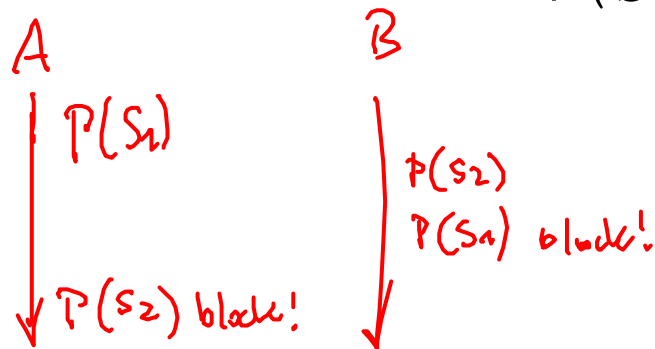
```
P(s2);
```

```
P(s1);
```

```
// Kopieren
```

```
V(s1);
```

```
V(s2);
```



Bemerkungen

- Aus der lokalen Sicht der einzelnen Prozesse ist alles in Ordnung
- Verklemmung tritt auf, falls
 - Prozess A Semaphor s1 belegt hat und noch nicht Semaphor s2 belegt hat
 - Prozess B in diesem Moment Semaphor s2 belegt
- Typisches Beispiel für zeitabhängige Fehler
 - Problem tritt nicht immer auf, nur bei unglücklicher Wahl der Scheduling-Reihenfolge

Übersicht

- Synchronisationsfehler:
 - Gegenläufige Schachtelung kritischer Abschnitte
 - **Akkumulierende Belegung**
 - Das Problem der speisenden Philosophen
 - Programmiertips
- Wie baut man Betriebssysteme heute?
 - Von monolithischen bis zu nebenläufigen Kernen

Akkumulierende Belegung

- Szenario:
 - Es gibt eine endliche Anzahl n an Ressourcen
 - Beispiel: Kacheln im Hauptspeicher
 - Eine Reihe von Prozessen benötigt eine bestimmte Anzahl k an Ressourcen, um eine Aufgabe durchführen zu können
 - Beispiel: einen neuen Prozess starten
 - Ressourcen können nur einzeln belegt und freigegeben werden
 - Operation `belegen()` **liefert freie Ressource**, falls verfügbar, **blockiert sonst**
- Typischer Code (hier $n = 3, k = 2$):


```
...
BM1 = belegen();
BM2 = belegen();
... // Aufgabe durchführen
freigeben(BM1);
freigeben(BM2);
```



Wo steckt der Fehler?

- Hier $n = 5, k = 4$:

Prozess A:

...

① BM1 = belegen(); 

③ BM2 = belegen(); 


⑤ BM3 = belegen(); 


block! BM4 = belegen(); 

krit. Abschnitt

freigeben (BM1);

freigeben (BM2);

freigeben (BM3);

freigeben (BM4);

Prozess B:

...

BM1 = belegen(); ②

BM2 = belegen(); ④

BM3 = belegen(); *block!*

BM4 = belegen();

krit. Abschnitt

freigeben (BM1);

freigeben (BM2);

freigeben (BM3);

freigeben (BM4);

Bemerkungen

- Deadlock, falls ...
 - Prozess A drei Betriebsmittel angefordert hat, dann unterbrochen wird, und anschliessend Prozess B zwei Betriebsmittel anfordert
 - Jetzt kann niemand mehr Ressourcen freigeben
- Paradoxie: Der Gesamtvorrat an Betriebsmitteln ist ausreichend für jede einzelne Anfrage allein
- Problem tritt auch dann auf, wenn $2k < n$ (siehe gleich)

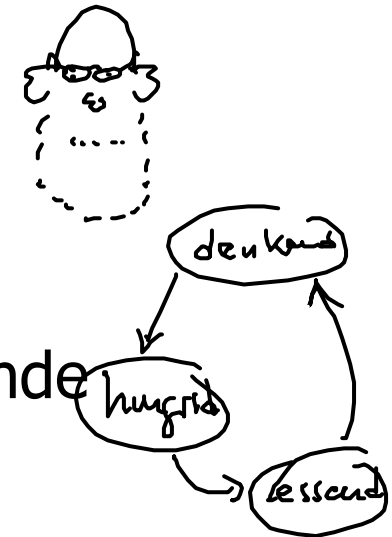
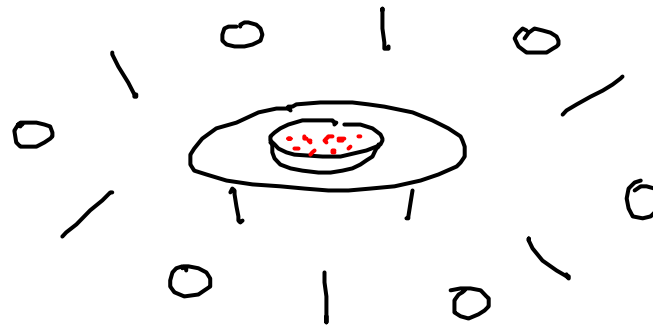
Übersicht

- Synchronisationsfehler:
 - Gegenläufige Schachtelung kritischer Abschnitte
 - Akkumulierende Belegung
 - **Das Problem der speisenden Philosophen**
 - Programmiertips
- Wie baut man Betriebssysteme heute?
 - Von monolithischen bis zu nebenläufigen Kernen

Dining Philosophers (Dijkstra)

- Szenario:

- n Philosophen sind zyklisch denkend, hungrig, essend
- Tisch mit einem niemals endenden Vorrat Reis
- n Stäbchen (eins zwischen jeweils zwei benachbarten Philosophen)

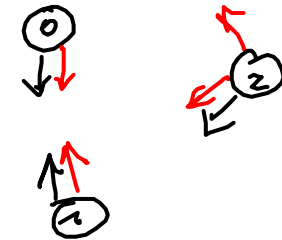


- Aufgabe: Schreibe einen Algorithmus, der folgende Bedingungen erfüllt

- Kein Philosoph verhungert
- Ein Stäbchen kann immer nur von einem Philosophen benutzt werden
- Zum Essen braucht man zwei Stäbchen

Wo steckt der Fehler?

- Zum Essen nimmt Philosoph k
 - zuerst das linke Stäbchen (Position k) und dann
 - das rechte Stäbchen (Position $(k+1) \bmod n$)



Semaphor Stäbchen[n]

```
Essen (Platz  $k$ ) {  
    P (Stäbchen[ $k$ ]);  
    P (Stäbchen[  $(k+1) \bmod n$  ]);  
    // Guten Appetit  
    V (Stäbchen[  $(k+1) \bmod n$  ]);  
    V (Stäbchen[ $k$ ]);  
}
```

Handwritten annotations: $P(\text{mutex})$ (red) and $V(\text{mutex})$ (blue) with arrows pointing to the first and last lines of the code block.

Bemerkungen

- Lösung ist fast richtig:
 - Geschachtelte kritische Abschnitte sind richtig gesetzt
 - Maximal ein Philosoph isst an einem Teller
- Aber Verklemmung, falls
 - alle n Philosophen gleichzeitig ihr linkes Stäbchen nehmen
- Lösung:
 - Symmetrie an einer Stelle brechen
 - Lösung 1: Ein Philosoph nimmt zuerst rechtes und dann linkes Stäbchen
 - Alternativ: Erst "gerades" Stäbchen und dann "ungerades" Stäbchen nehmen
 - Mehr Parallelität als Lösung 1
 - Alternativ: Zugriff auf Stäbchen mittels Mutex kapseln
 - Wenig Parallelität, Problem mit Deadlock (Blockade im Mutex)

Übersicht

- Synchronisationsfehler:
 - Gegenläufige Schachtelung kritischer Abschnitte
 - Akkumulierende Belegung
 - Das Problem der speisenden Philosophen
 - **Programmiertips**
- Wie baut man Betriebssysteme heute?
 - Von monolithischen bis zu nebenläufigen Kernen

Korrekte Lösungen

- "Premature optimization is the root of all evil."

(Donald Knuth)

- Erst korrekte Lösung schaffen, dann eventuell über Optimierungen (auch bezüglich der Effizienz) nachdenken
- An Standardprobleme halten
 - Kann man das zu lösende Problem als Instanz eines Standardproblems ansehen?
 - Erzeuger/Verbraucher
 - Leser/Schreiber
- Lösungen auf Deadlocks hin untersuchen
 - Wann immer möglich: Deadlockvermeidung (Auflösung potentieller zyklischer Wartebedingungen)
 - Für kritische Systeme: Deadlockerkennungsalgorithmen einsetzen
 - Periodisch den Systemzustand auf Deadlocks überprüfen und ggf. zyklische Abhängigkeit sprengen

Safety und Liveness

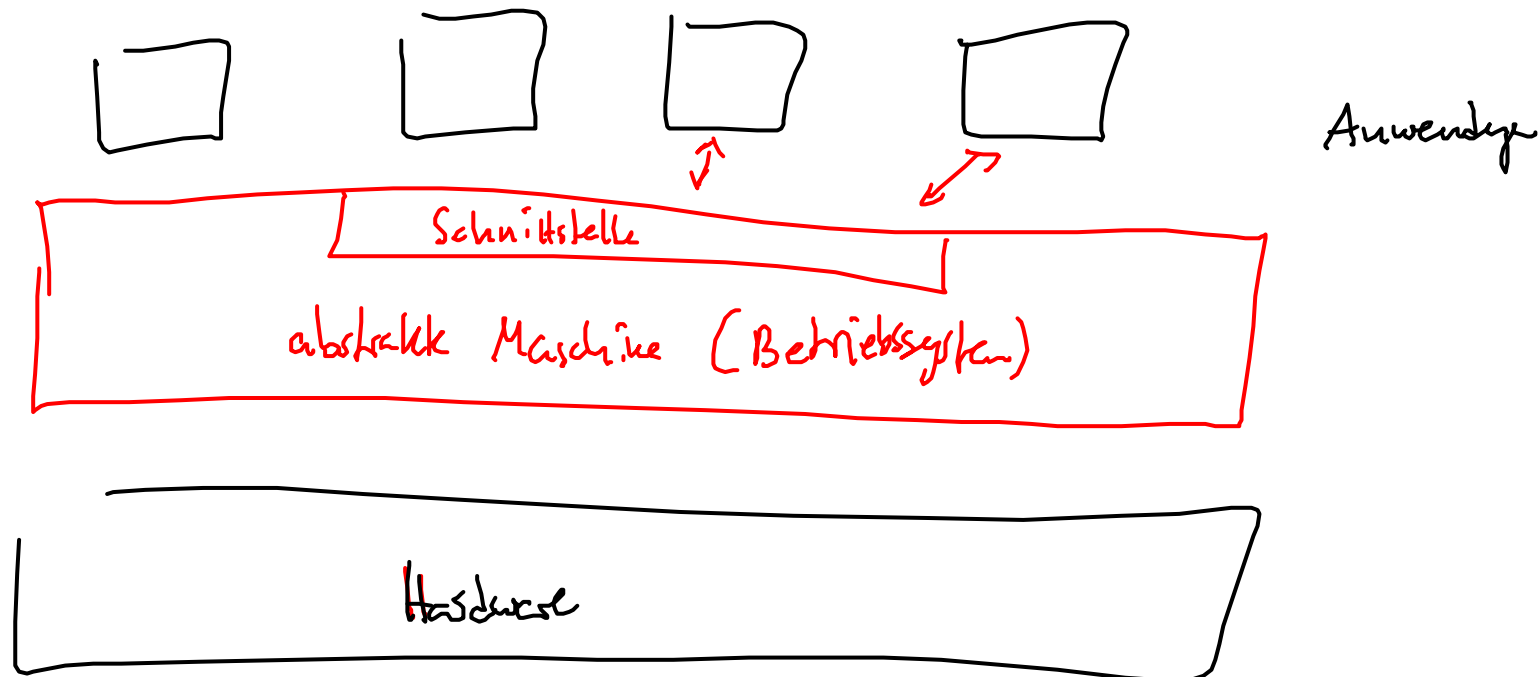
- Safety = Lösung macht nie etwas Falsches
- Liveness = Lösung macht irgendetwas
- Kunst: Lösung muss Safety *und* Liveness erfüllen
 - Nur safe: Lösung macht nichts
 - Nur live: Lösung macht alles
- Bei der Konstruktion kann man auf zwei Arten vorgehen:
 - Top down: Safety first
 - Möglichst konservativ synchronisieren, Deadlocks in Kauf nehmen
 - Bottom up: Liveness first
 - Beginnen mit einem Programm vollkommen ohne Synchronisation
 - Anschliessend Synchronisationsoperationen einbringen
 - Anfangs Risiko von Inkonsistenzen
 - Mischformen möglich

Übersicht

- Synchronisationsfehler:
 - Gegenläufige Schachtelung kritischer Abschnitte
 - Akkumulierende Belegung
 - Das Problem der speisenden Philosophen
 - Programmiertips
- **Wie baut man Betriebssysteme heute?**
 - Monolithischer Ansatz
 - Geschichteter Ansatz
 - Offene Systeme: Client/Server
 - Mikrokerne
 - Speichereinbettung der Kerne
 - Serielle vs. nebenläufige Kerne
 - Nichtblockierende Kerne

Monolithischer Ansatz

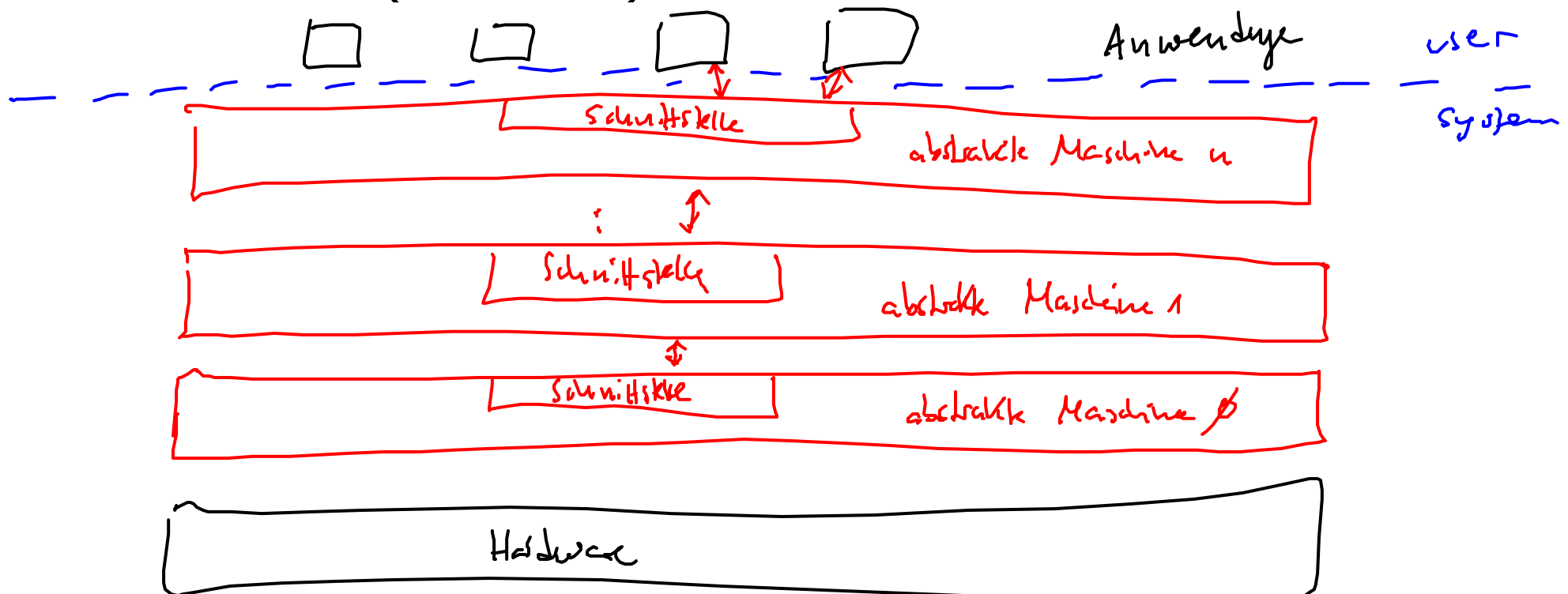
- Klassische Sichtweise: Betriebssystem ist eine Laufzeitplattform
 - Komfortable abstrakte Maschine auf unkomfortabler Hardware



- Problem: Was ist, wenn die Laufzeitplattform nicht die Dienste bietet, die die Anwendung erwartet?

Geschichteter Ansatz

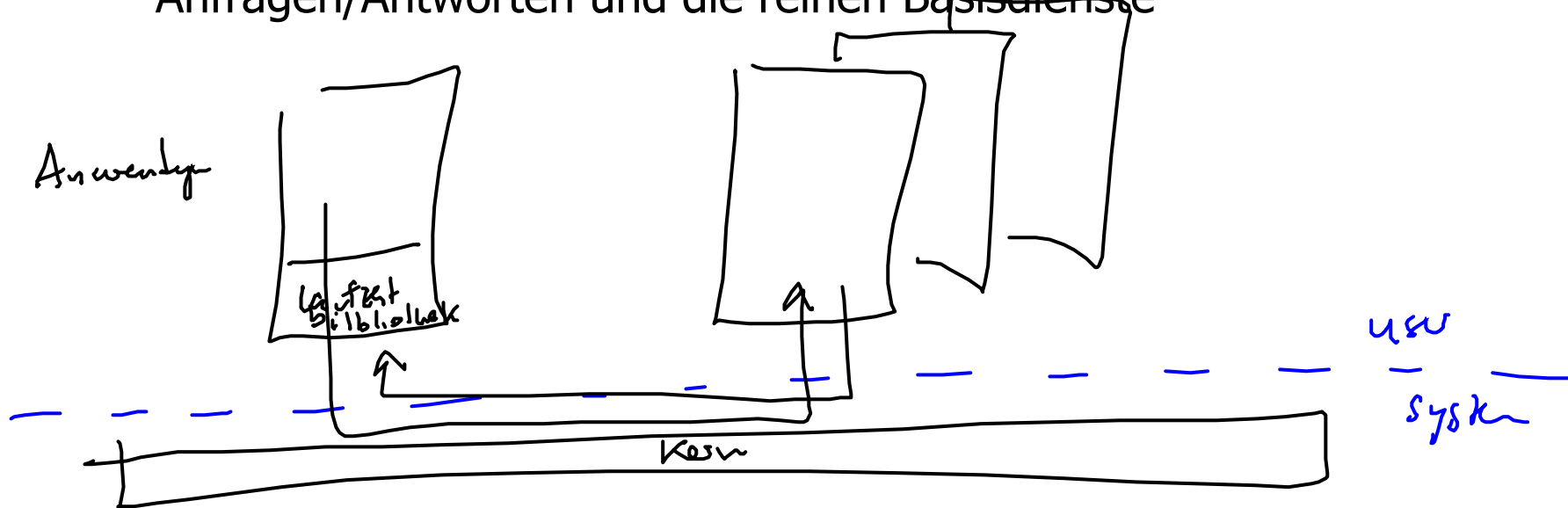
- Trennung von Funktionalität in einzeln überschaubare Schichten (Hierarchie)



- Vorteile: Reduktion von Komplexität, höhere Wartbarkeit und Erweiterbarkeit
 - Nachteile: Erweiterungen können weiter nur durch Spezialisten durchgeführt werden (sind immer im System Space)

Client/Server-Ansatz

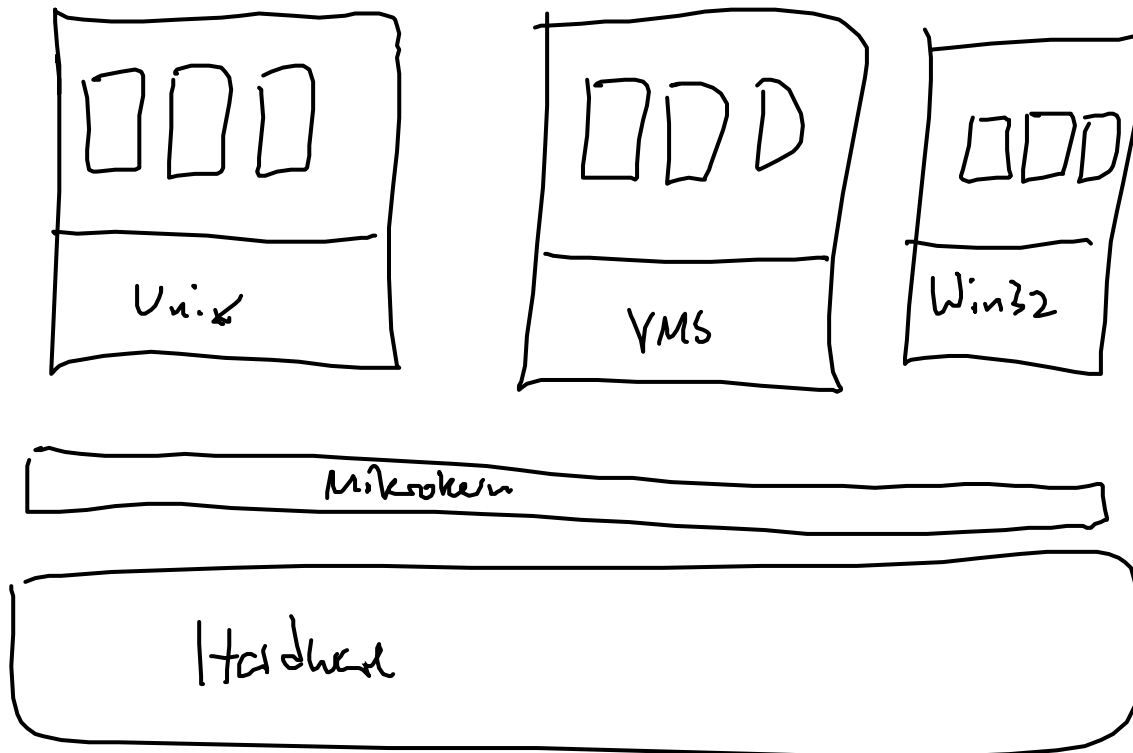
- Systemdienste sind als unabhängige Prozesse definiert, die untereinander Nachrichten austauschen
 - Bereits in Kapitel 3 vorgestellt
 - Eigentlicher Kern beschränkt sich auf das reine Vermitteln der Anfragen/Antworten und die reinen Basisdienste



- Erweiterungen können nun auch von Anwendungsprogrammierern durchgeführt werden

Mikrokerne

- Kern enthält nur Mechanismen für Adressräume, Threads und Basisschutzvorkehrungen (Authentisierung, Isolation)
 - Fließender Übergang von Client/Server
 - Ganze Betriebssysteme können als Anwendung gesehen werden



~~Cuckoo~~
Cuckoo's Egg
Takedown

Historisches

- 1950er: Monolithischer Ansatz
- 1960er/1970er: geschichtete Ansätze (Dijkstra, Liskov, Habermann)
- 1980er/1990er: Mikrokerne, beispielsweise:
 - V (Cheriton)
 - Amoeba (Mullender und Tanenbaum)
 - Mach (Acetta und andere)
 - Chorus (Zimmermann und andere)
 - L4 (Lietke und andere, TU Dresden, aktuell)
- Eigentliche Mikrokernidee bereits Ende der 1960er im IBM-System CP 67 (später VM) implementiert
 - Plattform für verschiedene Betriebssysteme für die IBM 360/370/390-Familie
- Auch monolithische Systeme wie Linux gehen in Richtung Modularisierung (Kernel-Module)

Serielle vs. nebenläufige Kerne

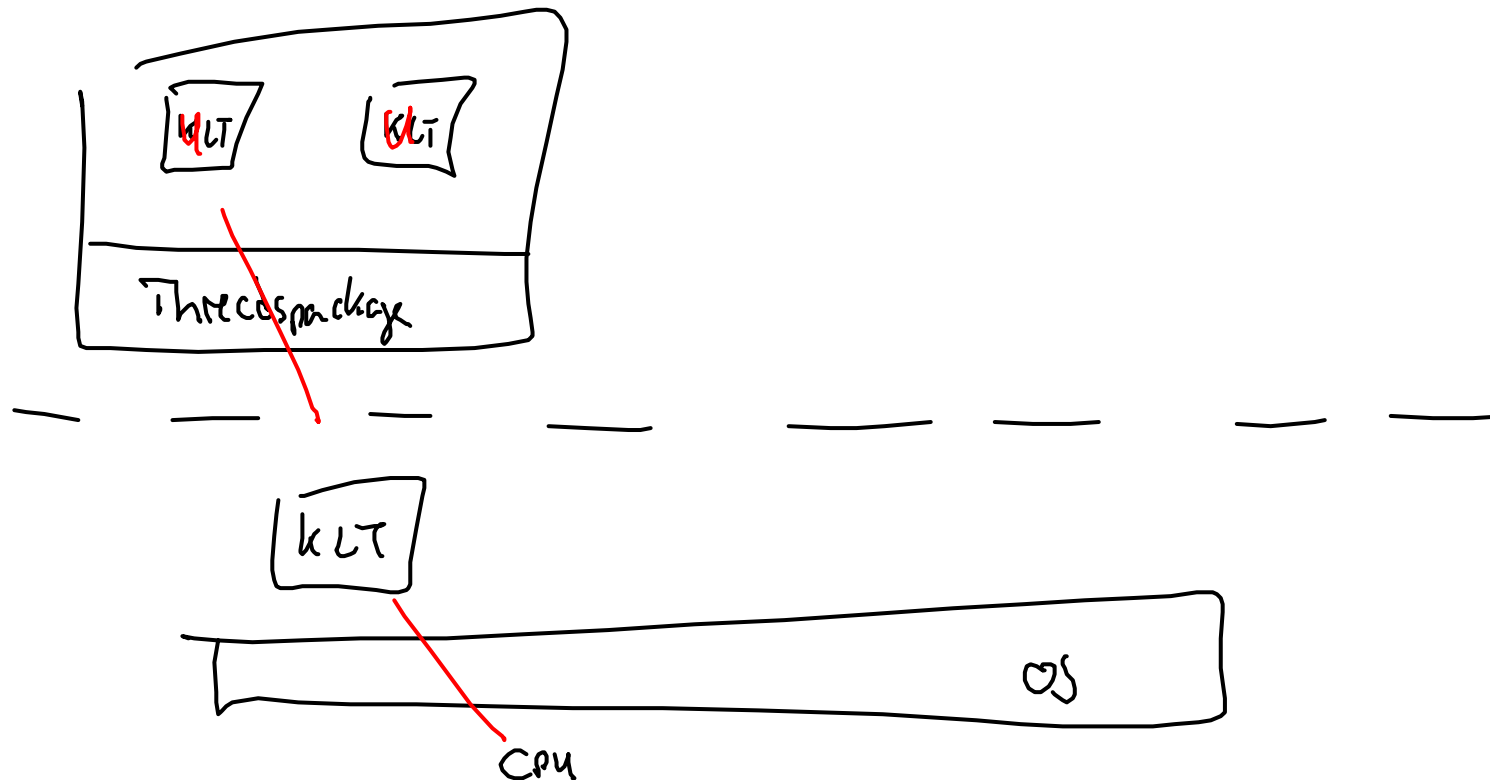
- Serieller Kern: Kernaufrufe sind ununterbrechbar
 - Immer nur ein Thread gleichzeitig im Kern
 - Vorteil: Man muss keine Thread Synchronisierung im Kern machen
- Probleme:
 - Was tun bei blockierenden Systemaufrufen?
 - Was tun bei asynchronen Interrupts?
- Antwort: Aufweichen der Ununterbrechbarkeit des Kerns
 - Notwendig bei der Umsetzung: Einhaltung von Regeln und Programmierdisziplin
- Umschalten zwischen mehreren Prozessen im Kern ist möglich, wenn
 - Blockierende Kernoperationen müssen Datenstrukturen in einem konsistenten Zustand hinterlassen
 - Asynchrone Interrupts dürfen im Kern arbeitende Threads nicht (sofort) verdrängen

Mikrokerne und Nebenläufigkeit

- Mikrokerne kommen dem Wunsch nach nebenläufigen Kernen sehr nahe
 - Kritische Abschnitte bezüglich der Synchronisation sind im Mikrokern gesammelt
 - Prozessormultiplexer
 - elementare Synchronisationsmechanismen (z.B. Semaphore)
 - Mikrokern muss streng synchronisiert sein
 - Mit Unterbrechungssperren und ggf. Spin Locks
- Über dem Mikrokern liegen "höhere Kernfunktionen"
 - Strenge Synchronisation dort nicht mehr notwendig bzw. effizient über Semaphore etc. möglich
- Nebenläufige Kerne auch "in einer Schicht" möglich
 - Wohlüberlegtes Setzen von Unterbrechungssperren
 - Heute Stand der Technik

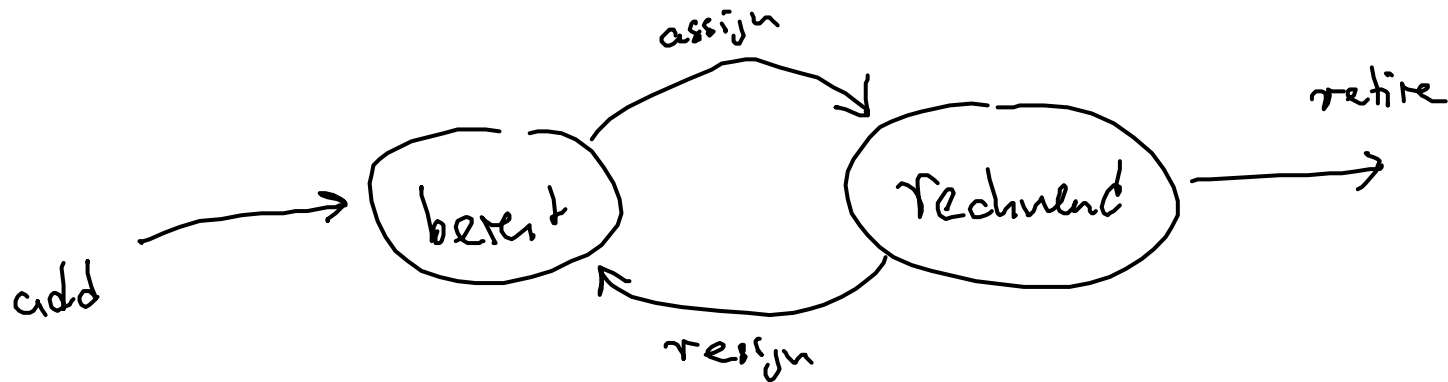
Probleme blockierender Threads

- Bei der Implementierung von User Level-Threads kann es zu folgendem Problem kommen
 - Blockade des KL-Threads führt zum Stillstand des kompletten Threadspackages



Nichtblockierende Kerne

- Lösung: Es gibt keine blockierenden Systemaufrufe
 - Prozesszustandsmodell vereinfacht sich



- Management von Blockaden wird auf höhere Ebene verlagert
 - Schafft mehr Flexibilität
 - Schwieriger zu programmieren

Positionsbestimmung

- Gliederung der Vorlesung:
 1. Einführung und Formalia
 2. Auf was baut die Systemsoftware auf?
Hardware-Grundlagen
 3. Was wollen wir eigentlich haben?
Laufzeitunterstützung aus Anwendersicht
 4. Verwaltung von Speicher: Virtueller Speicher
 5. Verwaltung von Rechenzeit: Virtuelle Prozessoren (Threads)
 6. Synchronisation paralleler Aktivitäten auf dem Rechner
 7. Implementierungsaspekte

Lernziele im Rückblick

- Beschäftigung mit den Grundsätzlichen Problemen und Lösungsmechanismen klassischer Betriebssysteme
- Betrachtung ausgewählter Beispiele (meistens Unix/Linux-artig, Beispiel ULIX)
- Verständnis für die Konstruktionsprinzipien von Systemsoftware, um Anwendungen besser darauf abstimmen zu können, bzw. Anwendungsverhalten besser zu diagnostizieren
- Verständnis für die Herausforderungen in der nebenläufigen Programmierung

Ausblick

- Vertiefende Vorlesungen:
 - Vorlesung **Principles of Dependable Systems**, jeweils im Frühjahrssemester (leider aber nicht in 2009)
 - Vertiefung von nebenläufiger Programmierung inklusive Behandlung von Fehlern:
 - Themen: fehlertolerante verteilte Systeme, fehlertolerante Synchronisation, Sicherheitsprotokolle
 - Vorlesung **Forensische Informatik** (im Frühjahrssemester)
 - Vertiefung Dateisysteme, Spurensicherung in Betriebssystemen
 - Vorlesungen **Middleware-Technologien** (Prof. Becker)
 - Vertiefung der Thematik "Verteiltheit" sowie in Richtung Anwendungsebene
 - Vorlesung **Rechnernetze** (Prof. Effelsberg)
 - Vertiefung in Richtung Netzwerkprotokolle, Netzwerktechnologien