

Programación concurrente

Master de Computación

I Conceptos y recursos para la programación concurrente:

I.1 Motivación de la programación concurrente.



J.M. Drake



Motivación de la programación concurrente

- # La crisis del software.
- # Programas secuenciales, concurrentes y de tiempo real.
- # Programación concurrente.
- # Programación de tiempo real.
- # Entornos hardware para programación concurrente.
- # Ejemplo de un problema concurrente.

LA CRISIS DEL SOFTWARE.

Conjunto de tópicos relacionados con la problemática asociada al desarrollo de software:

"Construir una aplicación software es una tarea mucho más compleja de lo que parece al iniciarla"

Aspectos de esta problemática son:

- **Responsiveness:** No satisfacen las expectativas del usuario.
- **Reliability:** Presentan fallos y su depuración es muy difícil.
- **Cost:** El costo es difícil de evaluar y mas alto de lo esperado.
- **Modificability:** Son productos muy rígidos y difíciles de mantener.
- **Timeless:** Requieren para su ejecución mas tiempo del previsto.
- **Transportability:** Hay problemas para migrar entre plataforma.
- **Efficiency:** Sólo utilizan una parte de la capacidad de hardware.

CAUSAS DE LA CRISIS DEL SOFTWARE.

Causas profundas de la crisis del software son:

- La metodología en cascada que linealiza el proceso de desarrollo.
- La metodología de modularización estructurada hace que el software sea inflexible y difícil de mantener.
- Los programadores no tienen formación en ingeniería software.
- Las empresas e instituciones tienen inercia a introducir las innovaciones.
- La estructura secuencial de Von Newman no se adapta a los problemas que se abordan.

PROGRAMAS Y LÍNEAS DE FLUJO DE CONTROL.

✚ Un programa se compone de:

- Sentencias: Establecen las actividades (operaciones y verificaciones) que ejecuta el sistema.
- Línea de flujo de control (Thread): Establece el orden en que se ejecutan las sentencias.

✚ Según las características de la línea de flujo de control los programas se clasifican en:

- Secuenciales.
- Concurrentes.
- Tiempo real.

PROGRAMAS SECUENCIALES.

- # Es el estilo de programación que corresponde al modelo conceptual de **Von Neumann**.
- # Un programa secuencial tiene una **línea simple** de control de flujo.
- # Las operaciones de un programa secuencial están ordenadas de acuerdo con un **orden estricto**.
- # El comportamiento de un programa es solo función de las sentencias que lo componen y del orden en que se ejecutan.
- # **El tiempo** que tarda en ejecutarse cada operación **no influye** en el resultado de un programa secuencial.
- # La **verificación** de un programa secuencial **es sencilla**:
 - Cada sentencia da la respuesta correcta.
 - Las sentencias se ejecutan en el orden adecuado.

PROGRAMAS CONCURRENTES.

- # Son programas que tienen múltiples líneas de flujo de control.
- # Las sentencias de un programa concurrente se ejecutan de acuerdo con un **orden no estricto**.
- # La secuencialización de un programa concurrente es entre **hitos o puntos de sincronización**.
- # Un programa concurrente se suele concebir como un **conjunto de procesos** que colaboran y compiten entre sí.
- # Para **validar** un programa concurrente:
 - Las operaciones se pueden validar individualmente si las variables no son actualizadas concurrentemente.
 - El resultado debe ser independiente de los tiempos de ejecución de las sentencias.
 - El resultado debe ser independiente de la plataforma en que se ejecuta.

PROGRAMAS DE TIEMPO REAL.

- # El orden de ejecución de las sentencias está establecido por las líneas de flujo de control y por los **eventos externos**.
- # Los eventos externos no están condicionados por los criterios de sincronización establecidos en el programa.
- # El tiempo físico en que se ejecutan las sentencias es parte de la funcionalidad del programa.
- # La validación de los programas de tiempo real es muy compleja, requiere disponer del entorno o de un emulador.

APLICACIONES DE LOS PROGRAMAS CONCURRENTES

Aplicaciones clásicas:

- Programación de sistemas multicomputadores.
- Sistemas operativos.
- Control y monitorización de sistemas físicos.

Aplicaciones actuales:

- Servicios WEB.
- Sistemas multimedia.
- Cálculo numérico.
- Procesamientos entrada/salida.
- Simulación de sistemas dinámicos.
- Interacción operador/máquina (GUIs)
- Tecnologías de componentes.
- Código móvil.
- Sistemas embebidos.

VENTAJAS DE LA PROGRAMACION CONCURRENTENTE.

- # Proporciona el **modelo más simple y natural** de concebir muchas aplicaciones.
- # Facilita el **diseño orientado a objetos** de las aplicaciones, ya que los objetos reales son concurrentes.
- # Hace posible **compartir recursos** y subsistemas complejos.
- # En sistemas monoprocesadores **optimiza el uso de los recursos**.
- # Facilita la programación de **tiempo real**, ya que se concibe como tareas cuya ejecución se planifican por su urgencia.
- # **Reduce tiempos de ejecución** en plataformas multiprocesadoras.
- # Facilita la realización de **programas fiables** por despliegue dinámico de los procesos en la plataforma de ejecución.

CONCEPTO DE SISTEMAS DE TIEMPO REAL.

Características esenciales de un sistema de tiempo real:

- El orden de ejecución de las operaciones depende de:
 - Los eventos externos que recibe del entorno.
 - Del tiempo que transcurre.
- El cumplimiento de plazos temporales en las respuestas es parte de la especificación funcional.

De acuerdo con la severidad de los requerimientos temporales:

- Sistemas de tiempo real estricto (Hard real-time): El incumplimiento de un plazo es un fallo irrecuperable.
- Sistemas de tiempo real laxos: (Soft real-time): Los requerimientos temporales se cumplen en promedio.

CARACTERÍSTICAS DE SISTEMAS DE TIEMPO REAL.

- ⌘ Naturaleza empotrada.
- ⌘ Fuerte interacción con el entorno.
- ⌘ Restricciones temporales.
- ⌘ Interacciones asíncronas.
- ⌘ Naturaleza reactiva.

EJEMPLO DE PROGRAMA DE TIEMPO REAL.

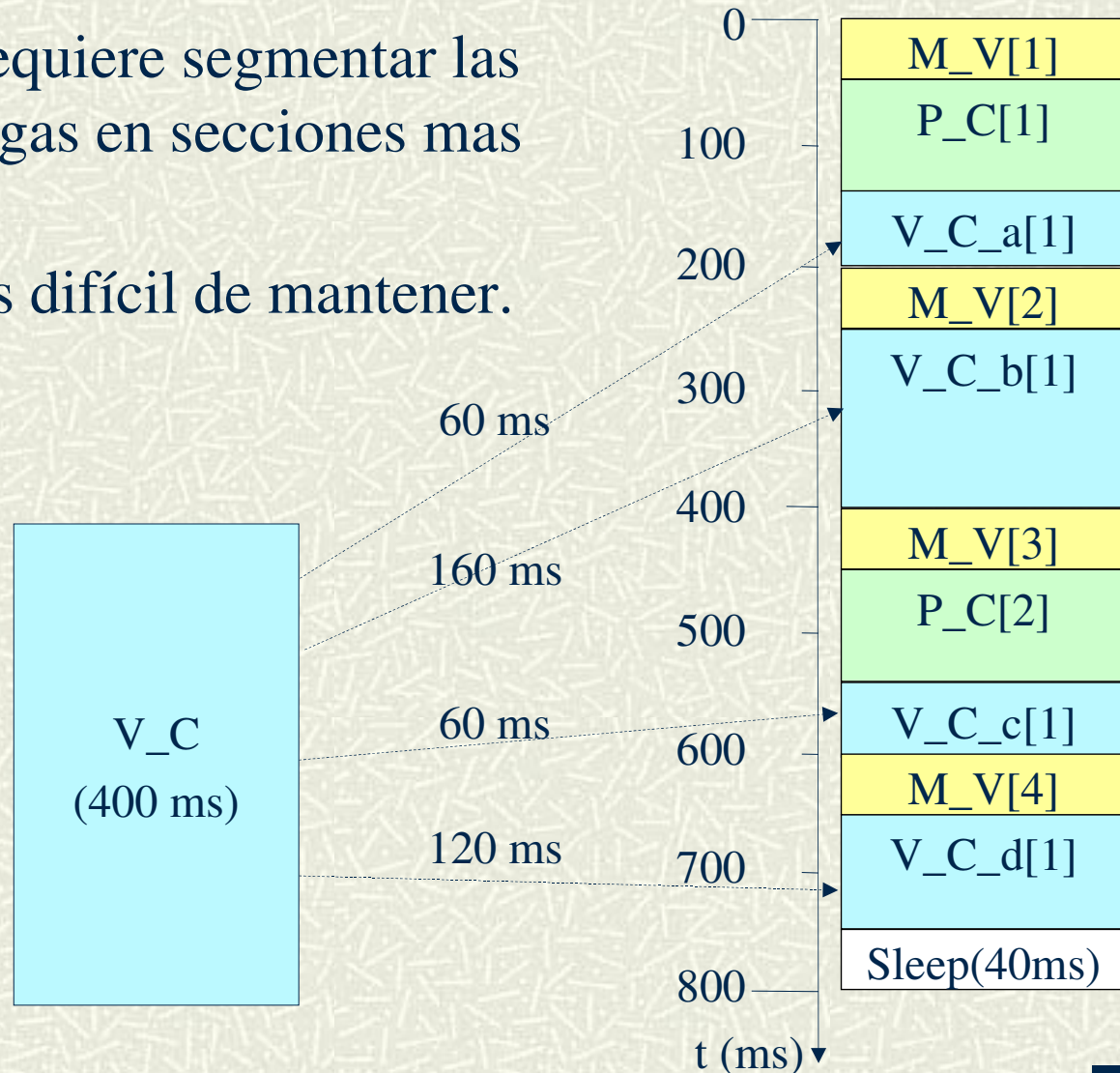
- ✦ Software embarcado de control de un coche.

Tarea	Periodo	Duración	% uso
Medida de velocidad	200 ms	40 ms	20%
Control presión carburante	400 ms	100 ms	25%
Control Válvula Carburador	800 ms	400 ms	50%

- ✦ El conjunto de tareas hacen uso del 95% de la capacidad del procesador.
- ✦ No es posible combinar secuencialmente la tres tareas.

EJEMPLO: SOLUCIÓN SECUENCIAL.

- # La solución requiere segmentar las tareas mas largas en secciones mas breves.
- # La solución es difícil de mantener.



EJEMPLO: TAREA APERIÓDICA.

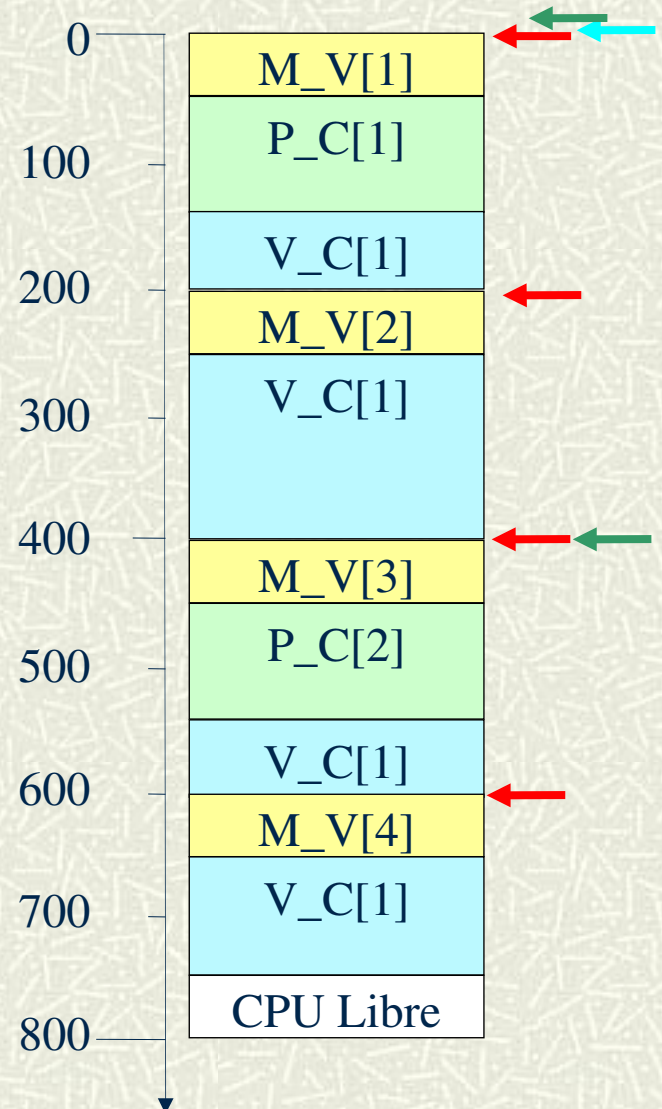
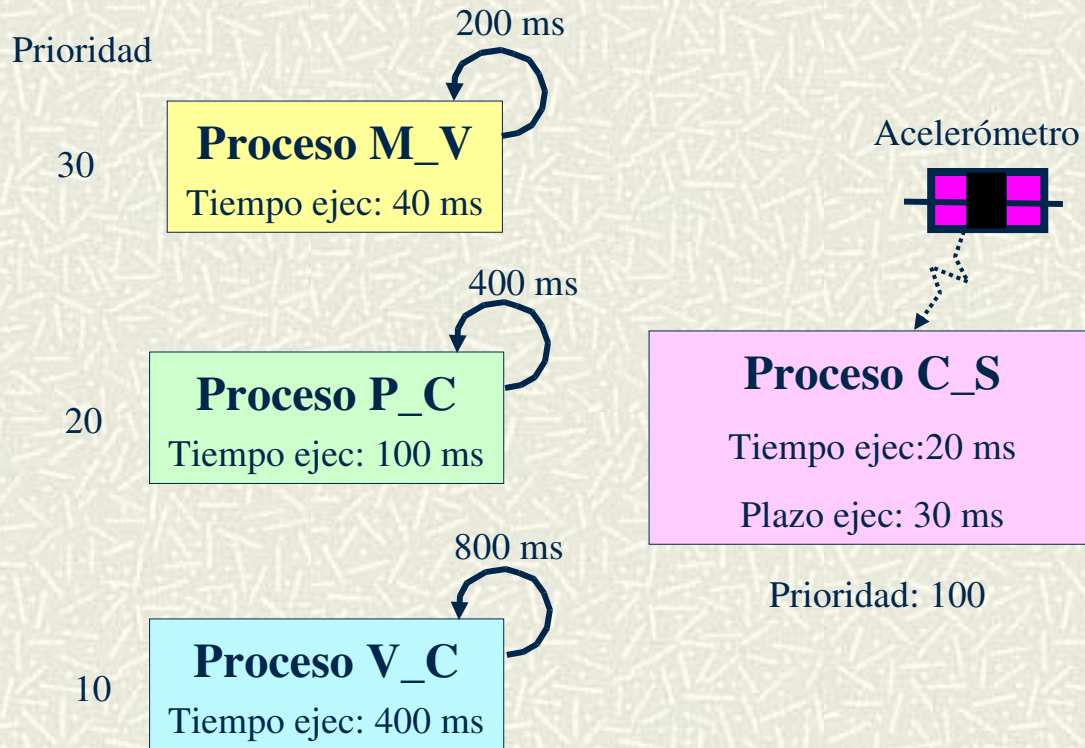
- ✦ La tarea C_S tiene la función de bloquear el cinturón de seguridad si el sensor de aceleración supera un umbral:

Naturaleza:	Aperiódica
Plazo de respuesta:	30 ms
Uso de CPU:	20 ms
Intervalo mínimo:	800 ms

- ✦ Incorporar esta tarea a la estructura secuencial es muy difícil.
- ✦ La solución atender el evento en una rutina de interrupción.

EJEMPLO SOLUCIÓN CONCURRENTENTE.

El programa se plantea como cuatro procesos concurrentes, que solo interaccionan entre sí por compartir el mismo recurso de procesamiento.



Ejemplo de programa concurrente

```
program Control_coche;
  process P_MedidaVelocidad;          (* Proceso de medida de la velocidad *)
  begin
    repeat M_V; sleep(160 ms); forever;
  end;

  process P_PresiónCarburante;      (* Proceso de control de la presión de carburante *)
  begin
    repeat P_C; sleep(300 ms); forever;
  end;

  process P_ControlValvulaCarburador; (* Proc. de control de válvula del carburador *)
  begin
    repeat V_C; sleep(400 ms); forever;
  end;

  process P_ControlCinturan;       (* Proceso de atención del control del cinturón *)
  begin
    repeat wait evento; C_S; forever;
  end;

begin                                (* Programa principal *)
  cobegin
    P_MedidaVelocidad;                P_PresionCarburante;
    P_ControlValvulaCarburador;      P_ControlCinturón;
  coend;
end.
```