

Work in progress

Interprozesskommunikation in Unix

Ute Bormann, TI2

2023-10-13

Inhalt

1. Exkurs: Software Transactional Memory (STM)
2. Unix-Unterstützung für Nebenläufigkeit
3. Sockets
4. Unix select()

Teil 1:

Exkurs: Software Transactional Memory (STM)

Resümee Nebenläufigkeit

- Interprozesskommunikation und Synchronisation durch:
 - gemeinsame Daten (Zugriff durch Locks, Semaphore, Monitore... geschützt)
 - Nachrichtenaustausch

Resümee Nebenläufigkeit

- Interprozesskommunikation und Synchronisation durch:
 - gemeinsame Daten (Zugriff durch Locks, Semaphore, Monitore... geschützt)
 - Nachrichtenaustausch
- ● STM (in Zukunft? ⇒ Exkurs...)

Exkurs: Software Transactional Memory (STM)

- Bisher: Schutz von kritischen Abschnitten durch Locks, Semaphore,...
- Probleme:
 - a) Richtiges Erkennen der kritischen Abschnitte
 - b) Richtiges Einsetzen von lock()/unlock(), P()/V(),...
 - 1) Vergessen, falsch plazieren...
 - 2) Gefahr von Verklemmungen bei komplexeren Problemen

Exkurs: Software Transactional Memory (STM)

- Bisher: Schutz von kritischen Abschnitten durch Locks, Semaphore,...
- Probleme:
 - a) Richtiges Erkennen der kritischen Abschnitte
 - b) Richtiges Einsetzen von lock()/unlock(), P()/V(),...
 - 1) Vergessen, falsch plazieren...
 - 2) Gefahr von Verklemmungen bei komplexeren Problemen
- a) Unvermeidbar
- b1) Entschärfung durch Verwendung abstrakterer Konzepte:
Monitore, Petri-Netze, Nachrichtenaustausch,...
- b2) Durch klassische Konzepte noch nicht gelöst!

Exkurs: Software Transactional Memory (STM)

- Bisher: Schutz von kritischen Abschnitten durch Locks, Semaphore,...
- Probleme:
 - a) Richtiges Erkennen der kritischen Abschnitte
 - b) Richtiges Einsetzen von lock()/unlock(), P()/V(),...
 - 1) Vergessen, falsch plazieren...
 - 2) Gefahr von Verklemmungen bei komplexeren Problemen
- a) Unvermeidbar
- b1) Entschärfung durch Verwendung abstrakterer Konzepte:
Monitore, Petri-Netze, Nachrichtenaustausch,...
- b2) Durch klassische Konzepte noch nicht gelöst!
- Wdh.: Verklemmungen entstehen durch geschachtelte kritische Abschnitte bei einer Kombination von vier Randbedingungen
⇒ Diverse Ansätze zur Erkennung/Verhinderung...

Wdh.: Verklemmungen (Deadlocks)

- Situation: Zwei (oder mehr) Prozesse warten auf „Betriebsmittel“, die nur der/die andere(n) Wartende(n) freigeben kann/können
- Entsteht unter folgender Kombination von Randbedingungen

→ I. Nur bei Betriebsmitteln, die ein Prozess exklusiv für sich belegt hat

2. Jeder beteiligte Prozess hat bereits solche Belegungen und wartet auf weitere

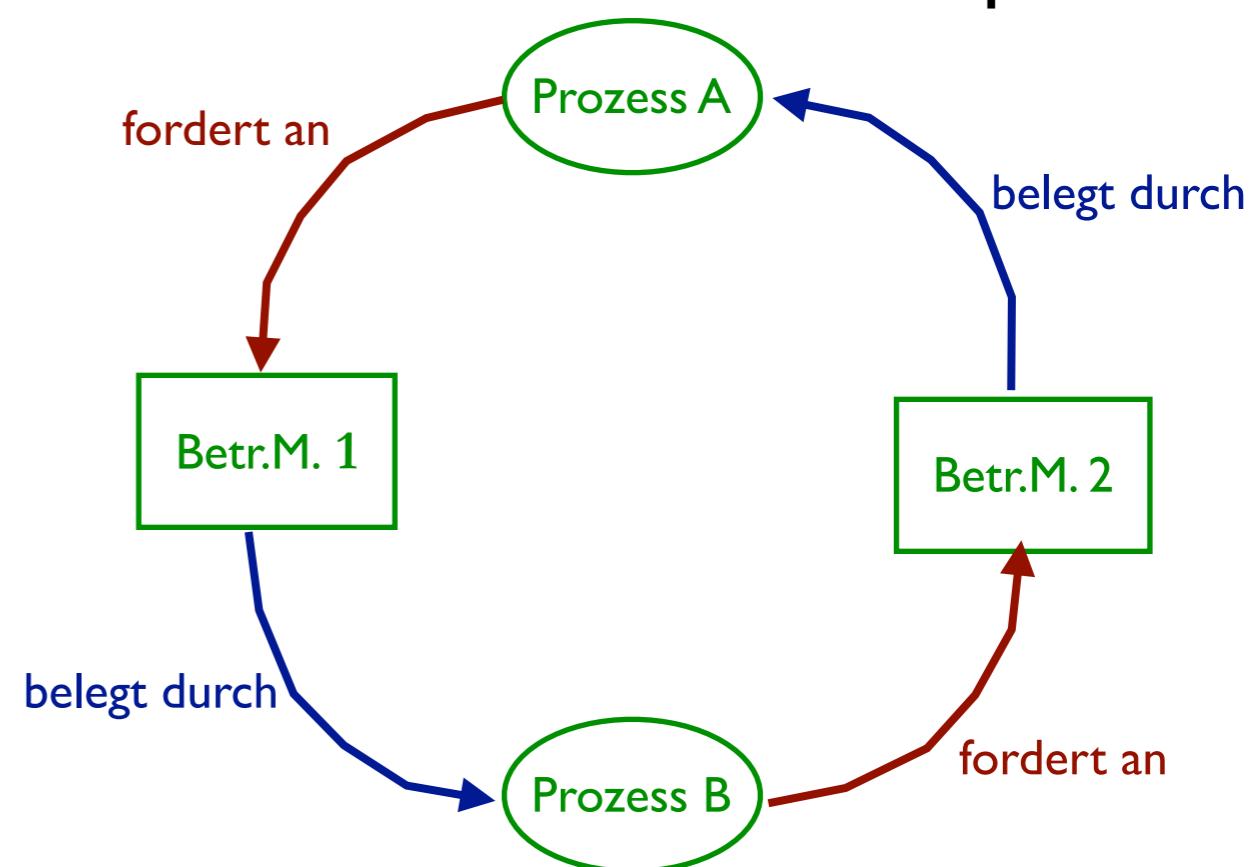
3. Belegte Betriebsmittel können nicht zwangsentzogen werden

⇒ geschachtelte kritische Abschnitte

4. Es entsteht ein Zyklus von „Fordert-An/Belegt-Durch“-Relationen

⇒ unterschiedliche Schachtelung

Beispiel



Alternative Idee:

- Nebenläufige Ausführung kritischer Abschnitte erstmal zulassen
- Annahme: kommt bei gelegentlichen, kurzen kritischen Abschnitten selten vor.

⇒ Aber natürlich dennoch Inkonsistenzen nicht ausgeschlossen:

- Leser ermittelt u.U. inkonsistente Daten
- Schreiber produzieren u.U. unsinnige Datenbestände

Alternative Idee:

- Nebenläufige Ausführung kritischer Abschnitte erstmal zulassen
- Annahme: kommt bei gelegentlichen, kurzen kritischen Abschnitten selten vor.

⇒ Aber natürlich dennoch Inkonsistenzen nicht ausgeschlossen:

- Leser ermittelt u.U. inkonsistente Daten
 - Schreiber produzieren u.U. unsinnige Datenbestände
-
- Abhilfe:
 - 1) Im Nachhinein Erkennen eines nebenläufigen Schreibvorgangs erforderlich
 - 2) Ausführung muss rückgängig gemacht werden können

⇒ Verwendung eines Transaktionskonzepts
(wie in Datenbanken üblich)

⇒ STM (Software Transactional Memory)

Grundidee:

- • Ggf. Verwendung von speziellen Maschineninstruktionen
⇒ Vermerken von nebenläufigen Schreibvorgängen
(ähnlich zu `load_locked()`/`store_conditional()`)

Wdh.: Load_locked / Store_conditional

- **Test_and_set** ist eigentlich zu mächtig
- „Laden“ und „speichern“ können getrennte Operationen sein, sofern nebenläufiger Zugriff anderer Prozesse bemerkt wird

```
bool key = false;  
lock() {  
    do {  
        k = load_locked(&key);  
    } while (k==true || !store_conditional(&key, true));  
}  
  
unlock() {  
    key = false;  
}
```

- **Store_conditional** liefert **false**, wenn anderer Prozess seit **load_locked** auf **key** zugegriffen hat (+ **key** bleibt **false**) ⇒ erneut probieren
- Algorithmus hat potentielles „After-you-after-you“-Problem

Grundidee:

- Ggf. Verwendung von speziellen Maschineninstruktionen
⇒ Vermerken von nebenläufigen Schreibvorgängen
(ähnlich zu `load_locked()`/`store_conditional()`)
- Mitführen eines Logs der durchgeführten Änderungen
⇒ Zurückfallen auf alten Zustand möglich (Achtung: Ausnahmen, z.B. im I/O-Bereich)

Grundidee:

- Ggf. Verwendung von speziellen Maschineninstruktionen
⇒ Vermerken von nebenläufigen Schreibvorgängen
(ähnlich zu `load_locked()`/`store_conditional()`)
- Mitführen eines Logs der durchgeführten Änderungen
⇒ Zurückfallen auf alten Zustand möglich (Achtung: Ausnahmen, z.B. im I/O-Bereich)
- Kapselung der relevanten Programmabschnitte (geeignete Syntax dafür erforderlich), z.B.:
→

```
atomic {  
    p.x = q.x;  
    p.y = q.y;  
}
```

z.B. syntaktisch ähnlich zu Java-Syntax:

```
synchronized (myObj) {  
    ... kritischer Abschnitt ...  
}
```

Grundidee:

- Ggf. Verwendung von speziellen Maschineninstruktionen
⇒ Vermerken von nebenläufigen Schreibvorgängen
(ähnlich zu `load_locked()`/`store_conditional()`)
- Mitführen eines Logs der durchgeführten Änderungen
⇒ Zurückfallen auf alten Zustand möglich (Achtung: Ausnahmen, z.B. im I/O-Bereich)
- Kapselung der relevanten Programmabschnitte (geeignete Syntax dafür erforderlich), z.B.:

```
atomic {  
    p.x = q.x;  
    p.y = q.y;  
}
```

- • Außerdem: Einseitige Synchronisation

```
atomic {  
    ...  
    if (queuesize <= 0) atomic_retry();  
    ...  
}
```

⇒ Abbruch der Transaktion und neuer Versuch

Vergleich mit Java:

```
synchronized(myObj) {  
    ...  
    myObj.wait();  
    ...  
}
```

Vorteile von STM:

- Programmierer müssen nur noch atomic-Blöcke kennzeichnen
- Auch Schachtelung von atomic-Blöcken möglich
 - ⇒ keine Gefahr von Verklemmungen, da Rückfall auf alten Zustand, sobald nebenläufiger Schreibvorgang bemerkt wird
 - ⇒ nach Rückfall automatisch erneuten Versuch starten
 - ⇒ allerdings weiterhin potentielles „After-you-after-you“-Problem

Vorteile von STM:

- Programmierer müssen nur noch atomic-Blöcke kennzeichnen
- Auch Schachtelung von atomic-Blöcken möglich
 - ⇒ keine Gefahr von Verklemmungen, da Rückfall auf alten Zustand, sobald nebenläufiger Schreibvorgang bemerkt wird
 - ⇒ nach Rückfall automatisch erneuten Versuch starten
 - ⇒ allerdings weiterhin potentielles „After-you-after-you“-Problem

Jedoch:

- STM setzt Programmiersprachen-/Compiler-Unterstützung voraus
- STM setzt einiges an Plattformunterstützung voraus
(geeignete Maschineninstruktionen, Schreiben von Logs)
 - ⇒ recht aufwendige Umsetzung
- Nur sinnvoll einsetzbar bei kritischen Abschnitten geringen Wettbewerbs und sofern Rückfall möglich...

Vorteile von STM:

- Programmierer müssen nur noch atomic-Blöcke kennzeichnen
- Auch Schachtelung von atomic-Blöcken möglich
 - ⇒ keine Gefahr von Verklemmungen, da Rückfall auf alten Zustand, sobald nebenläufiger Schreibvorgang bemerkt wird
 - ⇒ nach Rückfall automatisch erneuten Versuch starten
 - ⇒ allerdings weiterhin potentielles „After-you-after-you“-Problem

Jedoch:

- STM setzt Programmiersprachen-/Compiler-Unterstützung voraus
- STM setzt einiges an Plattformunterstützung voraus
(geeignete Maschineninstruktionen, Schreiben von Logs)
 - ⇒ recht aufwendige Umsetzung
- Nur sinnvoll einsetzbar bei kritischen Abschnitten geringen Wettbewerbs und sofern Rückfall möglich...

Bedeutung:

- STM-Konzept seit einigen Jahren in Erprobung (Hardware-Komponenten und diverse Implementierungen verfügbar)
- Aber eher Minderheitenprogramm, da in Mehrprozessorumgebung Kommunikation über Nachrichtenkanäle üblicher...

Fragen – Teil 1

- Was ist STM (*Software Transactional Memory*)?

Teil 2: Unix-Unterstützung für Nebenläufigkeit

Resümee Nebenläufigkeit

- Interprozesskommunikation und Synchronisation durch:
 - gemeinsame Daten (Zugriff durch Locks, Semaphore, Monitore... geschützt)
 - Nachrichtenaustausch
 - STM (in Zukunft? ⇒ Exkurs...)
- ● Bereitstellung von Mechanismen dieser Art über:
 - Programmiersprachenunterstützung (z.B. CSP, Java)
 - Bibliotheksunterstützung (z.B. Pthreads)
 - Betriebssystemunterstützung

Unterstützung der Kommunikation/Synchronisation zwischen Prozessen durch Unix

- Synchronisation im Kern (bei Zugriff auf gemeinsame Betriebsmittel):
 - Nicht-Präemption (Einprozessor-System)
 - ggf. Unterbrechungsausschluss
 - ggf. Spinlocks (Mehrprozessorsystem)

Unterstützung der Kommunikation/Synchronisation zwischen Prozessen durch Unix

- Synchronisation im Kern (bei Zugriff auf gemeinsame Betriebsmittel):
 - Nicht-Präemption (Einprozessor-System)
 - ggf. Unterbrechungsausschluss
 - ggf. Spinlocks (Mehrprozessorsystem)
 - Kommunikation zwischen Benutzerprozessen/Threads:
 - gemeinsamer Adressraum (ggf. Shared-Memory)
 - gemeinsame Dateien
 - Nachrichtenkanäle (z.B. Pipes)
- ⇒ Diverse Synchronisationsmechanismen im Unix-Umfeld

Unterstützung der Kommunikation/Synchronisation zwischen Prozessen durch Unix

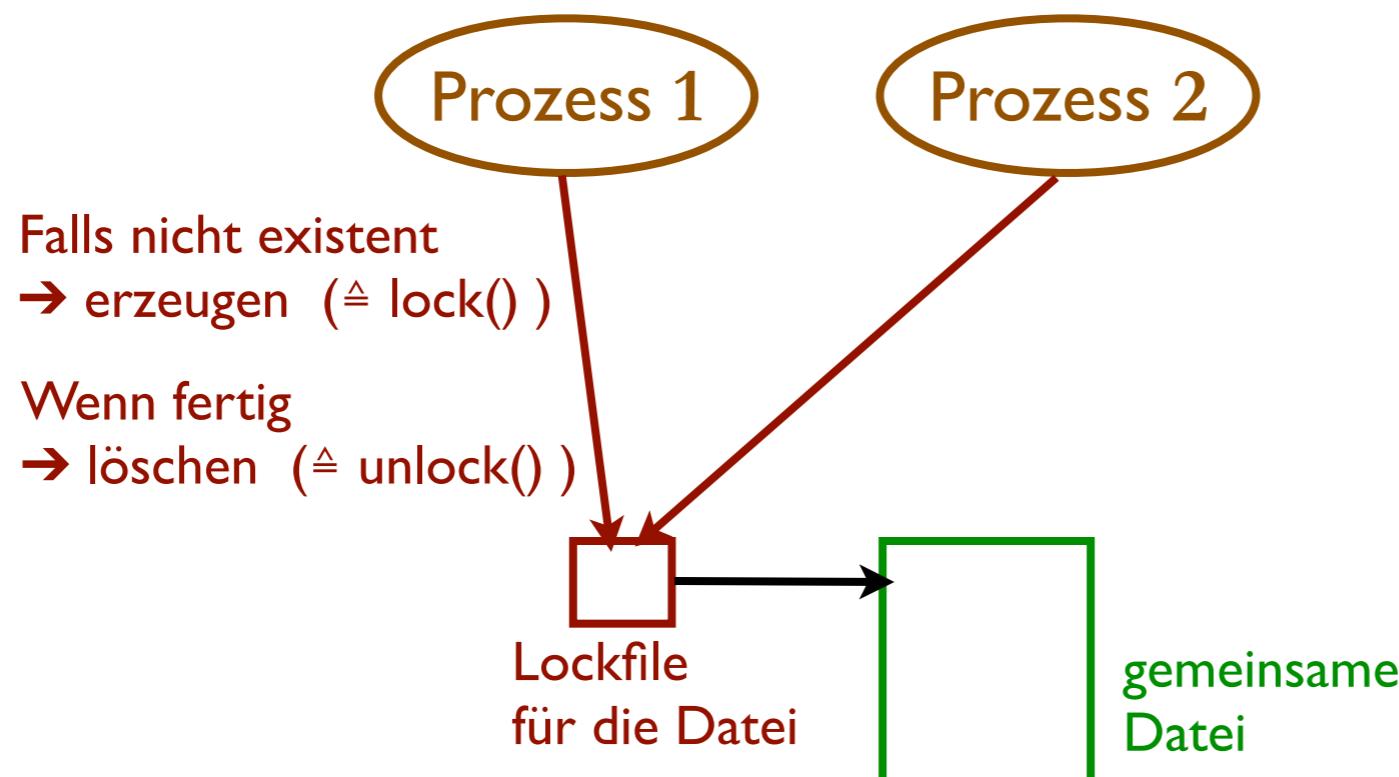
- Synchronisation im Kern (bei Zugriff auf gemeinsame Betriebsmittel):
 - Nicht-Präemption (Einprozessor-System)
 - ggf. Unterbrechungsausschluss
 - ggf. Spinlocks (Mehrprozessorsystem)
- Kommunikation zwischen Benutzerprozessen/Threads:
 - gemeinsamer Adressraum (ggf. Shared-Memory)
 - gemeinsame Dateien
 - Nachrichtenkanäle (z.B. Pipes)
 - ⇒ Diverse Synchronisationsmechanismen im Unix-Umfeld
- Kommunikation über gemeinsamen Adressraum:
 - In Unix klassisch keine Synchronisationshilfsmittel
 - ⇒ verschiedene Erweiterungen, z.B.
 - System V: Semaphore
 - Pthread-Bibliothek (Semaphore, Locks, ...)

● Kommunikation über gemeinsame Dateien:

a) Verwendung von expliziten „Lock-Files“

⇒ Anlegen (= lock()) bzw. Löschen (= unlock()) durch die Benutzer

- Unteilbares Anlegen/Löschen erforderlich
- Zuordnung zu zu schützender Datei erforderlich (durch die Benutzer)
- Bleibt bei Systemzusammenbrüchen u.U. liegen



b) Systemaufruf **flock()**: (BSD)

⇒ explizites lock()/unlock() für angegebene Datei
(falls belegt: blockieren oder Fehlerrückkehr)

- **read()/write()** davon unberührt
- kein automatisches (erzwungenes) Locking

c) Systemaufruf **lockf()**: (SysV)

⇒ über flock() hinausgehende Funktionalität:

- auch Teile von Dateien schützbar
- auch erzwungenes Locking realisierbar
 - ⇒ bei **read()/write()-Aufruf** automatisch durchführen

- Kommunikation über Nachrichtenkanäle
 - ⇒ asynchroner Nachrichtenaustausch

- Bisher betrachtet:
 - Unix-Signale ⇒ Sonderfall
 - Pipes (z.B. date | lpr)
- Außerdem:
 - Named Pipes (FIFOs)
 - Sockets

Pipes

- Sequentieller Bytestrom \Rightarrow „Puffer“ (Kanal)
- Unidirektional
- Zugriff über Dateisystemschnittstelle:
`write() \triangleq send()`
`read() \triangleq receive()`



Pipes

- Sequentieller Bytestrom \Rightarrow „Puffer“ (Kanal)

- Unidirektional

- Zugriff über Dateisystemschnittstelle:

`write()` \triangleq `send()`

`read()` \triangleq `receive()`

- Wie erfahren Prozesse davon?

- Müssen „verwandt“ sein (z.B. Vater/Kind, Geschwister)

- Vater erzeugt Pipe

`pipe()` Liefert zwei Filedeskriptoren auf Pipe-Objekt

– `fd[0]` = Lesen

– `fd[1]` = Schreiben

Kinder erben Filedeskriptoren des Vaters

`close(fd[0])`



`write(fd[1], buf, len)`

`close(fd[1])`



`read(fd[0], buf, len)`



- Beispiel: `date | lpr` (Beides Kinder von Shell)

Named Pipes (FIFOs)

- Eigenschaften wie Pipes
- Jedoch keine „Verwandtschaft“ erforderlich
 - ⇒ Pipe-Objekt benötigt eindeutigen Namen zur Identifikation („Kanal-Bezeichner“)
 - ⇒ Pfadname im Dateisystem
- Allgemeines Problem: Prozesse müssen Namen kennen

`mkfifo (path,...)` ⇒ Dateityp = FIFO

Fragen – Teil 2

- Worin unterscheiden sich die Eigenschaften der folgenden Unix-Mechanismen zur Interprozesskommunikation:
 - a) *Pipes*,
 - b) *Named Pipes*,
 - c) *Sockets?* (s. Teil 3)

Teil 3: Sockets

Sockets

- Pipes nicht für alle IPC-Probleme ausreichend
⇒ **Zusätzliche Anforderungen:**
 - bidirektionale Kommunikation
 - nicht nur sequentielle Byteströme
 - auch über Systemgrenzen hinweg
 - Unterschiedliche Kommunikationsformen unterstützen

IPC: interprocess communication

Sockets

- Pipes nicht für alle IPC-Probleme ausreichend
⇒ **Zusätzliche Anforderungen:**
 - bidirektionale Kommunikation
 - nicht nur sequentielle Byteströme
 - auch über Systemgrenzen hinweg
 - Unterschiedliche Kommunikationsformen unterstützen
- **Stream-Sockets („Bidirektionale Pipe“) ⇒ TCP**
 - Bytestrom
 - sequentielle Übertragung
 - zuverlässig
 - verbindungsorientiert

⇒ **Vergleich: Telefongespräch**

Sockets

- Pipes nicht für alle IPC-Probleme ausreichend
⇒ **Zusätzliche Anforderungen:**
 - bidirektionale Kommunikation
 - nicht nur sequentielle Byteströme
 - auch über Systemgrenzen hinweg
 - Unterschiedliche Kommunikationsformen unterstützen
- **Stream-Sockets („Bidirektionale Pipe“) ⇒ TCP**
 - Bytestrom
 - sequentielle Übertragung
 - zuverlässig
 - verbindungsorientiert

⇒ **Vergleich:** Telefongespräch
- **Datagram-Socket („Paketübergabe“) ⇒ UDP**
 - Nachrichten (Pakete)
 - beliebige Reihenfolge
 - u.U. unzuverlässig (Verluste, Duplikate)
 - verbindungslos

⇒ **Vergleich:** Brief-/Paketzustellung

Sockets

- Pipes nicht für alle IPC-Probleme ausreichend
⇒ **Zusätzliche Anforderungen:**
 - bidirektionale Kommunikation
 - nicht nur sequentielle Byteströme
 - auch über Systemgrenzen hinweg
 - Unterschiedliche Kommunikationsformen unterstützen
- **Stream-Sockets („Bidirektionale Pipe“) ⇒ TCP**
 - Bytestrom
 - sequentielle Übertragung
 - zuverlässig
 - verbindungsorientiert

⇒ **Vergleich:** Telefongespräch
- **Datagram-Socket („Paketübergabe“) ⇒ UDP**
 - Nachrichten (Pakete)
 - beliebige Reihenfolge
 - u.U. unzuverlässig (Verluste, Duplikate)
 - verbindungslos

⇒ **Vergleich:** Brief-/Paketzustellung

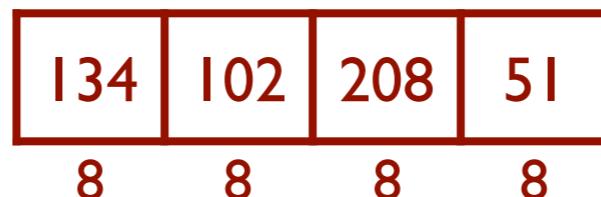
Im folgenden nur
Stream Sockets
näher betrachtet

- Sockets repräsentieren Kommunikationsendpunkte, nicht Kanäle
- Zwei Formen der Adressierung von Kommunikationspartnern:
 - System-intern
 - System-übergreifend
- **System-intern (Beispiel: Unix ⇒ AF_UNIX)**
 - Socket erhalten Dateinamen (s. Named Pipes)
 - z.B. **/dev/printer** ⇒ Socket des Drucker-Spoolers

- System-übergreifend (Beispiel: Internet \Rightarrow AF_INET)
- Zweiteilige Adressen;

a) Adressierung des Systems (klassisch: 32-Bit-Hostadresse)

z.B. 134.102.208.51



\Rightarrow „weltweiter“ Nummernraum

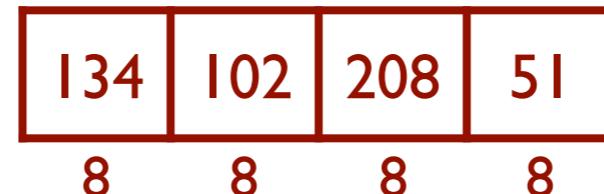
\Rightarrow unterstrukturiert: Netzteil + Rechner/Host-Teil

- Übergang IPv4-Adresse (32 Bit) \Rightarrow IPv6-Adresse (128 Bit)

- System-übergreifend (Beispiel: Internet \Rightarrow AF_INET)
- Zweiteilige Adressen;

a) Adressierung des Systems (klassisch: 32-Bit-Hostadresse)

z.B. 134.102.208.51



\Rightarrow „weltweiter“ Nummernraum

\Rightarrow unterstrukturiert: Netzteil + Rechner/Host-Teil

- Übergang IPv4-Adresse (32 Bit) \Rightarrow IPv6-Adresse (128 Bit)

b) Adressierung des Sockets innerhalb des Systems (16-Bit-Portnummer)

z.B. HTTP 80 / HTTPS 443

SMTP 25

ssh 22

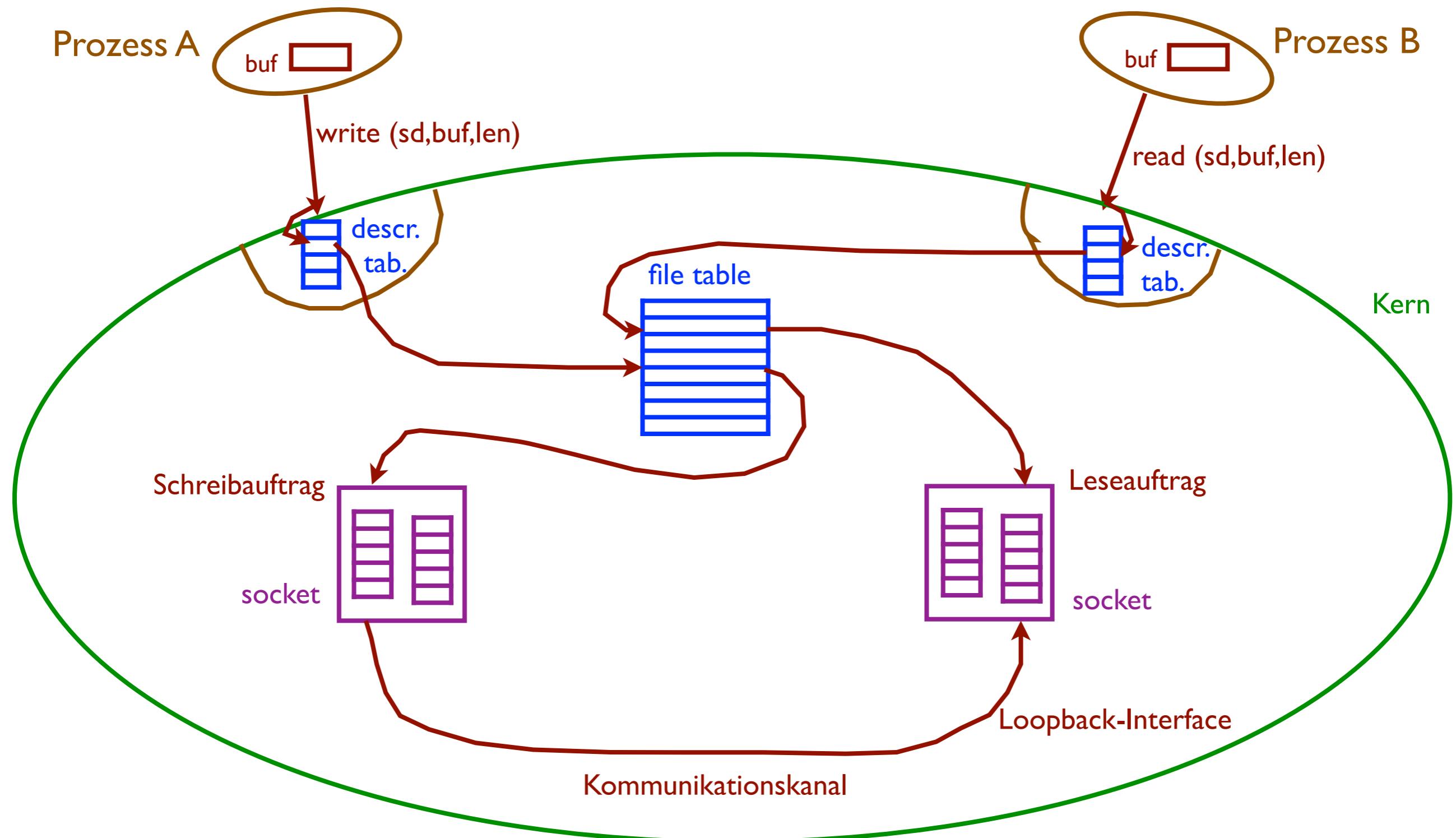
- Hostadresse + Portnummer
 - \Rightarrow bei `bind()` zuweisen
 - \Rightarrow bei `connect()` zur Identifikation des Empfängers angeben

Kleine Aufgabe

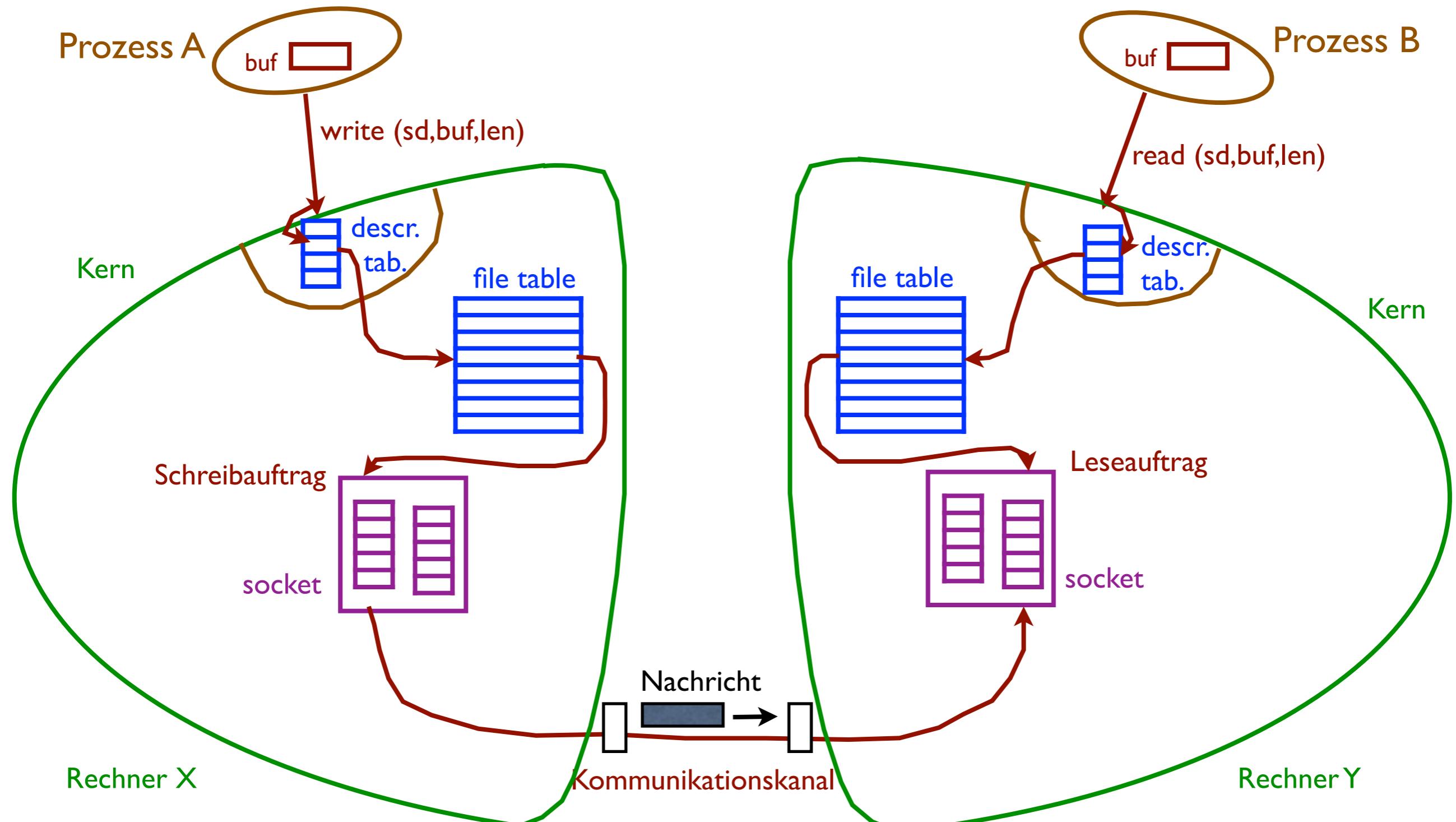
Worin unterscheiden sich *Stream-Sockets* und *Datagram-Sockets* hinsichtlich der Adressierung der Kommunikationspartner?

(Hinweis: vgl. Telefongespräch vs. Paketpost)

Kern-interne Verwaltung von Sockets (vereinfacht)



Kern-interne Verwaltung von Sockets (vereinfacht)



Verwendung von Sockets (Beispiel: Stream-Sockets)

- Erzeugung:

```
sd = socket (domain, type, protocol)
sd = socket (AF_INET, SOCK_STREAM, 0)
↑           ↑           ←
socket      IP-Adressen   Stream-Socket
descriptor (statt systemintern) (statt Datagram-Socket)
```

- Verbindungsauftbau: (\neq open())

```
connect (sd, addr, addlen)
↑           ↑
Pointer auf    sizeof(...)
Adressstruktur
(Typ: sockaddr)
```

- Daten lesen/schreiben: (fast wie bei Datei)

```
alen = read (sd, buf, len)
alen = write (sd, buf, len)
```

- Verbindung schließen:

```
close (sd)
Automatisch bei Programmende
```

Verwendung von Sockets (Beispiel: Stream-Sockets)

- ## • Erzeugung:

```
sd = socket (domain, type, protocol)
sd = socket (AF_INET, SOCK_STREAM, 0)
↑           ↑           ↑
socket      IP-Adressen   Stream-Socket
descriptor  (statt systemintern) (statt Datagram-Socket)
```

- Verbindungsauflauf: ($\neq \text{open}()$)

```
connect (sd,   addr , addlen)  
        ↑      ↑  
Pointer auf    sizeof(...)  
Adressstruktur  
(Typ: sockaddr)
```

- Daten lesen/schreiben: (fast wie bei Datei)

```
alen = read (sd, buf, len)  
alen = write (sd, buf, len)
```

- Verbindung schließen:

`close (sd)`

Automatisch bei Programmende

Weitgehend kompatibel mit generischer
Systemaufrufsschnittstelle zum
Datei-/Geräte-/Pipezugriff
⇒ Vereinheitlichtes Lesen/Schreiben

Beispiel:

Aktiv (A)

```
sdA = socket (AF_INET, SOCKSTREAM,0)
```

|

Passiv (B)

```
sdB = socket (AF_INET, SOCKSTREAM,0)
```

```
bind (sdB, ... sockaddrB...)
```

```
listen (sdB, ... Anzahl Verbind....)
```

```
sdnewB = accept (sdB, ... sockaddr...)
```

:

- (Unterstrichene Parameter: Werte werden bei der Ausführung erst ermittelt)

Beispiel:

Aktiv (A)

```
sdA = socket (AF_INET, SOCKSTREAM,0)
```

```
connect (sdA, ... sockaddrB... )
```

⋮
⋮
⋮
⋮

Passiv (B)

```
sdB = socket (AF_INET, SOCKSTREAM,0)
```

```
bind (sdB, ... sockaddrB... )
```

```
listen (sdB, ... Anzahl Verbind....)
```

```
sdnewB = accept (sdB, ... sockaddr...)
```

⋮
⋮

```
read (sdnewB, buf, len)
```

⋮

- (Unterstrichene Parameter: Werte werden bei der Ausführung erst ermittelt)

Beispiel:

Aktiv (A)

```
sdA = socket (AF_INET, SOCKSTREAM,0)
```

```
connect (sdA, ... sockaddrB... )
```

⋮
⋮
⋮
⋮

```
write (sdA, buf, len)
```

```
read (sdA, buf, len)
```

⋮
⋮
⋮
⋮

(Daten)

Passiv (B)

```
sdB = socket (AF_INET, SOCKSTREAM,0)
```

```
bind (sdB, ... sockaddrB... )
```

```
listen (sdB, ... Anzahl Verbind....)
```

```
sdnewB = accept (sdB, ... sockaddr... )
```

⋮
⋮

```
read (sdnewB, buf, len)
```

⋮
⋮
⋮

(Daten)

```
write (sdnewB, buf, len)
```

⋮

```
read (sdnewB, buf, len)
```

- (Unterstrichene Parameter: Werte werden bei der Ausführung erst ermittelt)

Beispiel:

Aktiv (A)

```
sdA = socket (AF_INET, SOCKSTREAM,0)
```

```
connect (sdA, ... sockaddrB... )
```

⋮
⋮
⋮
⋮

```
write (sdA, buf, len)
```

```
read (sdA, buf, len)
```

⋮
⋮
⋮
⋮

(Daten)

```
close (sdA)
```

Passiv (B)

```
sdB = socket (AF_INET, SOCKSTREAM,0)
```

```
bind (sdB, ... sockaddrB... )
```

```
listen (sdB, ... Anzahl Verbind....)
```

```
sdnewB = accept (sdB, ... sockaddr... )
```

⋮
⋮

```
read (sdnewB, buf, len)
```

⋮
⋮
⋮
⋮

(Daten)

```
write (sdnewB, buf, len)
```

```
read (sdnewB, buf, len)
```

⋮
⋮
⋮
⋮

(EOF)

```
close (sdnewB)
```

- (Unterstrichene Parameter: Werte werden bei der Ausführung erst ermittelt)

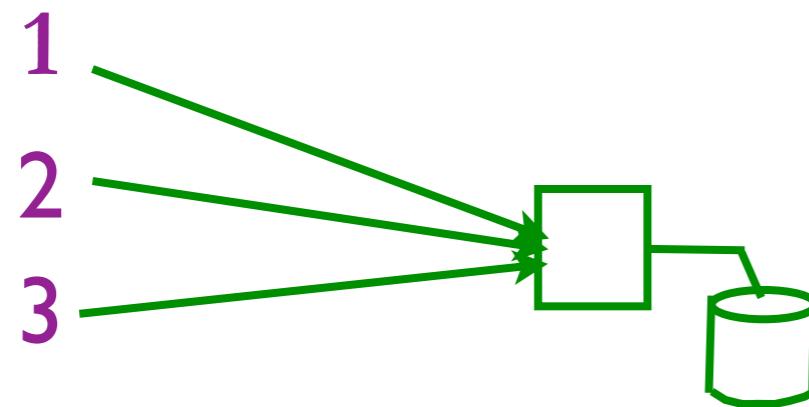
Fragen – Teil 3

- Wie lässt sich der Zugriff auf Sockets in die generische Systemaufrufschnittstelle zum Zugriff auf Dateien einordnen?
- Wie können Sockets adressiert werden?

Teil 4: Unix select()

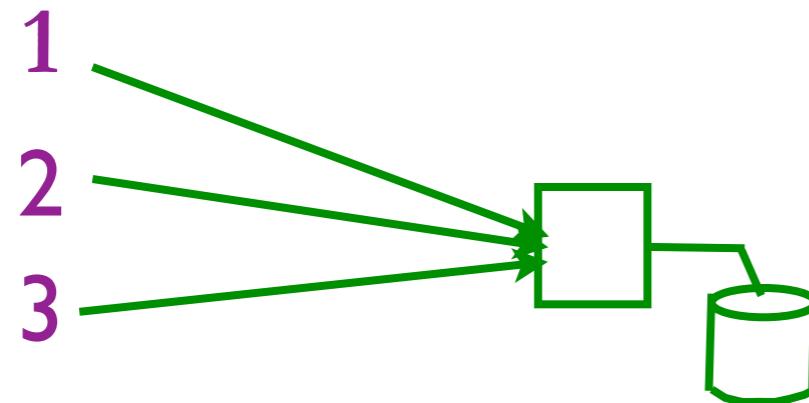
Verwaltung mehrerer Kommunikationsbeziehungen

- Prozess „wartet“ auf mehrere potentielle Ereignisse,
z.B. Bedienen mehrerer Kommunikationsschnittstellen

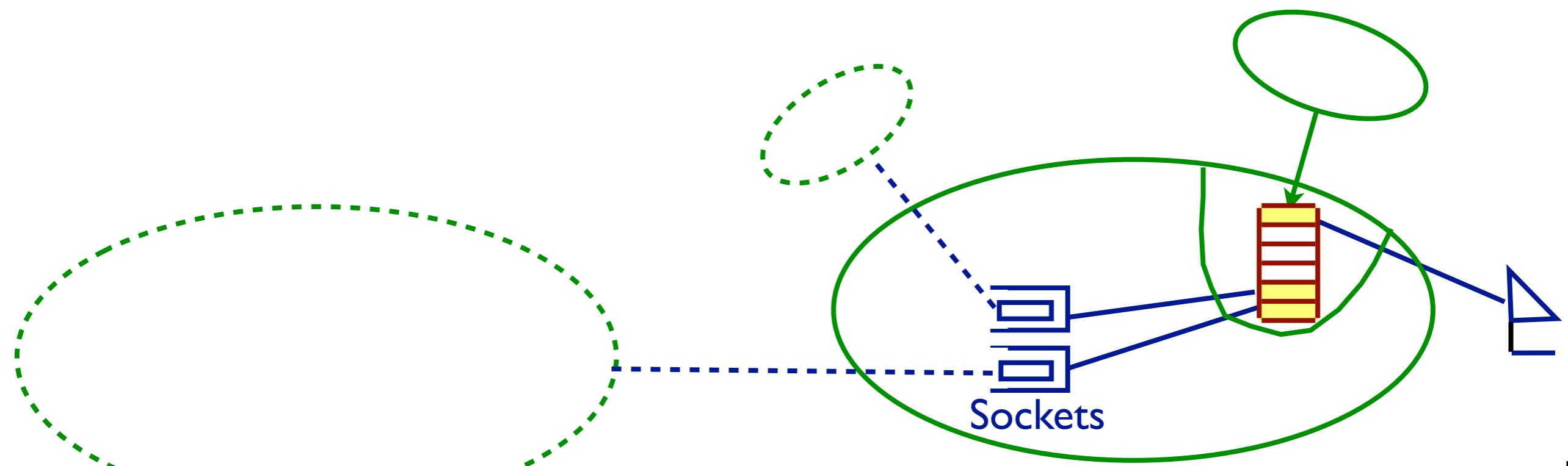


Verwaltung mehrerer Kommunikationsbeziehungen

- Prozess „wartet“ auf mehrere potentielle Ereignisse,
z.B. Bedienen mehrerer Kommunikationsschnittstellen



- Konkreteres Beispiel: Lesen aus mehreren Sockets (+ ggf. Tastatur)



- Deskriptoren reihum abfragen problematisch, da:
 - umständlich
 - verbraucht unnötig Prozessorzeit (busy waiting)
 - `read()` i.Allg. blockierend
(warten auf Ereignis 1, während Ereignis 2 eingetreten ist)
- ⇒ „Sammel-Wartepunkt“ erforderlich
- ⇒ ähnlich zu guarded commands

- Deskriptoren reihum abfragen problematisch, da:
 - umständlich
 - verbraucht unnötig Prozessorzeit (busy waiting)
 - `read()` i.Allg. blockierend
(warten auf Ereignis 1, während Ereignis 2 eingetreten ist)
- ⇒ „Sammel-Wartepunkt“ erforderlich
- ⇒ ähnlich zu guarded commands
- Wdh.: Auf mehrere Eingaben warten in CSP bzw. Erlang:

Alternativanweisung in CSP:

```
[ P1 ? variable1 → anweisung1
  || P2 ? variable2 → anweisung2
  || P3 ? variable3 → anweisung3
  ]
```

Empfang von Nachrichten in Erlang

```
receive
  MessagePattern1 ->
    Actions1;
  MessagePattern2 ->
    Actions2;
  ...
  after Time ->
    TimeOutActions
end
```

- Deskriptoren reihum abfragen problematisch, da:
 - umständlich
 - verbraucht unnötig Prozessorzeit (busy waiting)
 - `read()` i.Allg. blockierend
(warten auf Ereignis 1, während Ereignis 2 eingetreten ist)

⇒ „Sammel-Wartepunkt“ erforderlich

⇒ ähnlich zu guarded commands

- Wdh.: Auf mehrere Eingaben warten in CSP bzw. Erlang:

Alternativanweisung in CSP:

```
[ P1 ? variable1 → anweisung1
  || P2 ? variable2 → anweisung2
  || P3 ? variable3 → anweisung3
]
```

Empfang von Nachrichten in Erlang

```
receive
  MessagePattern1 ->
    Actions1;
  MessagePattern2 ->
    Actions2;
  ...
  after Time ->
    TimeOutActions
end
```

- In Unix: Systemaufruf `select()`

- (Alternative Lösung: Verwendung verschiedener Threads)

- Verwendung von `select()`

`n = select (maxfd, readset, writeset, exceptset, timeout)`

`readset`: Warten auf Empfang von Informationen

`writeset`: Warten auf Sendebereitschaft

`exceptset`: Warten auf „Ausnahmebedingung“

`maxfd`: Länge der Bitmasken (muss höchste betrachtete Deskriptornummer umfassen)

`timeout`: maximale Wartezeit

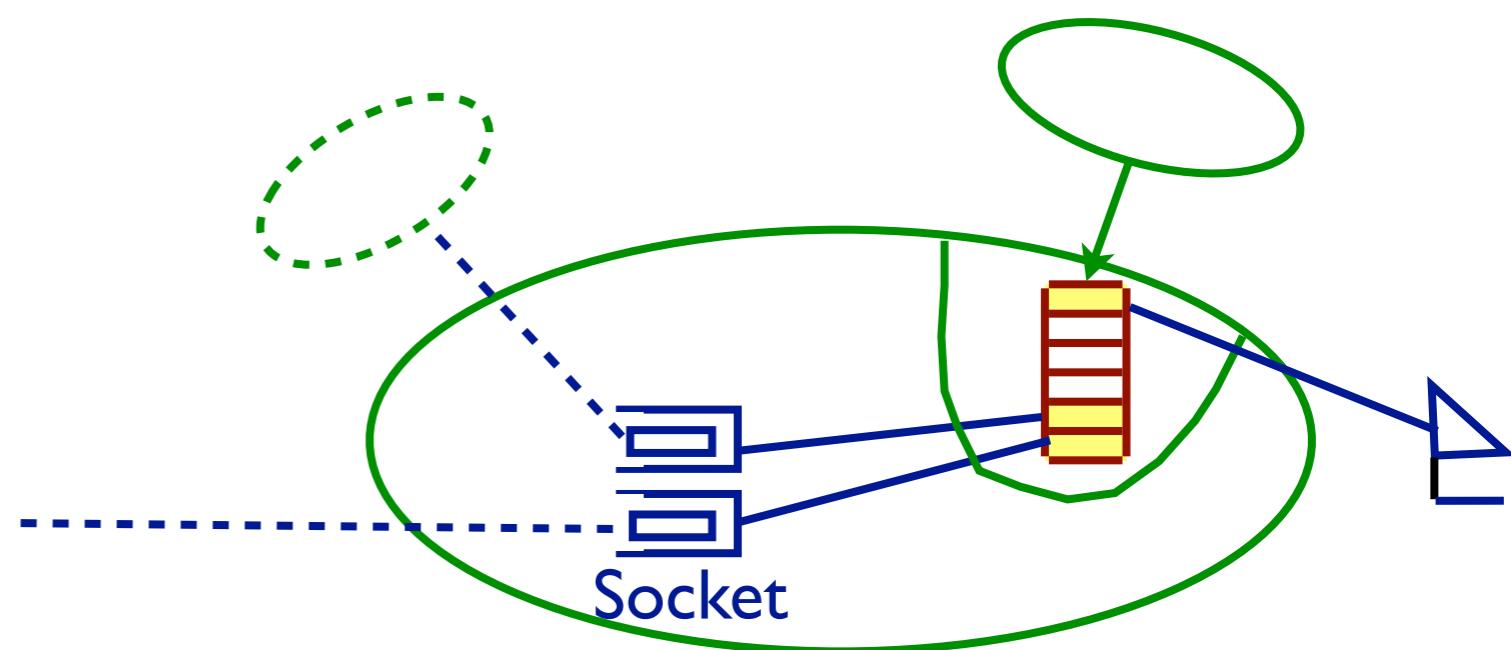
- Angabe der entsprechenden Quellen/Ziele über ihre Deskriptornummer

⇒ als Bitmaske ausgelegt

Beispiel: `readset`

0	1	2	3	4	5=	maxfd-1
I	0	0	0	I	I	

⇒ Interesse am Lesen von Deskriptor 0, 4 und 5



- **Verwendung von select()**

`n = select (maxfd, readset, writeset, exceptset, timeout)`

`readset:` Warten auf Empfang von Informationen

`writeset:` Warten auf Sendebereitschaft

`exceptset:` Warten auf „Ausnahmebedingung“

`maxfd:` Länge der Bitmasken (muss höchste betrachtete Deskriptornummer umfassen)

`timeout:` maximale Wartezeit

- Angabe der entsprechenden Quellen/Ziele über ihre Deskriptornummer

⇒ als Bitmaske ausgelegt

0	1	2	3	4	5=maxfd-1
I	0	0	0	I	I

⇒ Interesse am Lesen von Deskriptor 0, 4 und 5

- `select()` prüft, welche Ereignisse eingetreten sind
(legt sich andernfalls schlafen, bis ein Ereignis eintritt oder Timeout abläuft)

- Rückgabewerte:

`n:` Anzahl der eingetretenen Ereignisse

0	1	2	3	4	5=maxfd-1
I	0	0	0	0	I

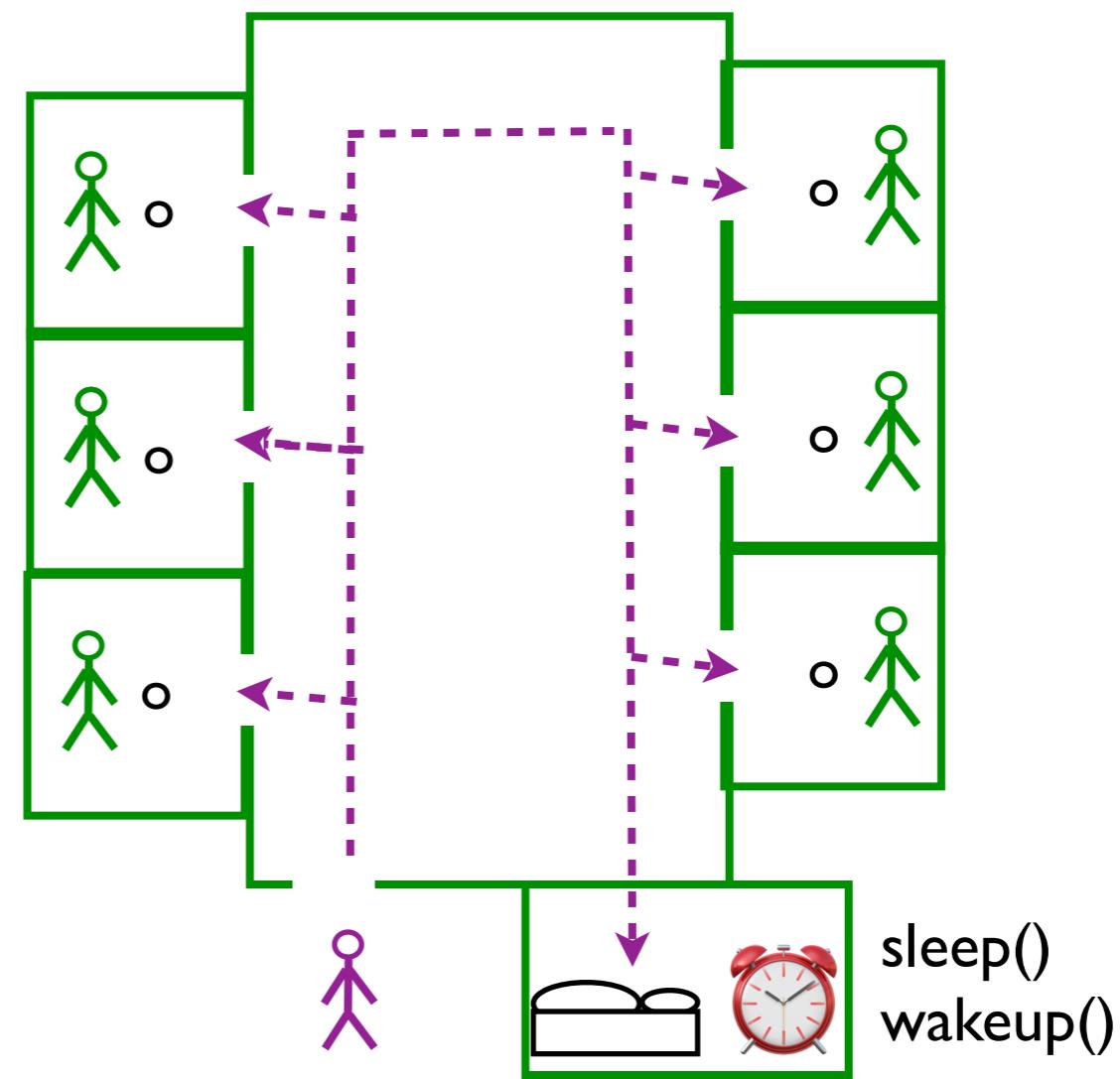
`readset/writeset/exceptset...` aktualisiert

⇒ Lesen von Deskriptor 0 und 5 möglich, nicht von 4

● Implementierung von select()

- Zunächst überprüfen, ob (ein oder mehrere) Ereignisse vorliegen
⇒ sequentiell abfragen
- Wenn nicht: schlafenlegen

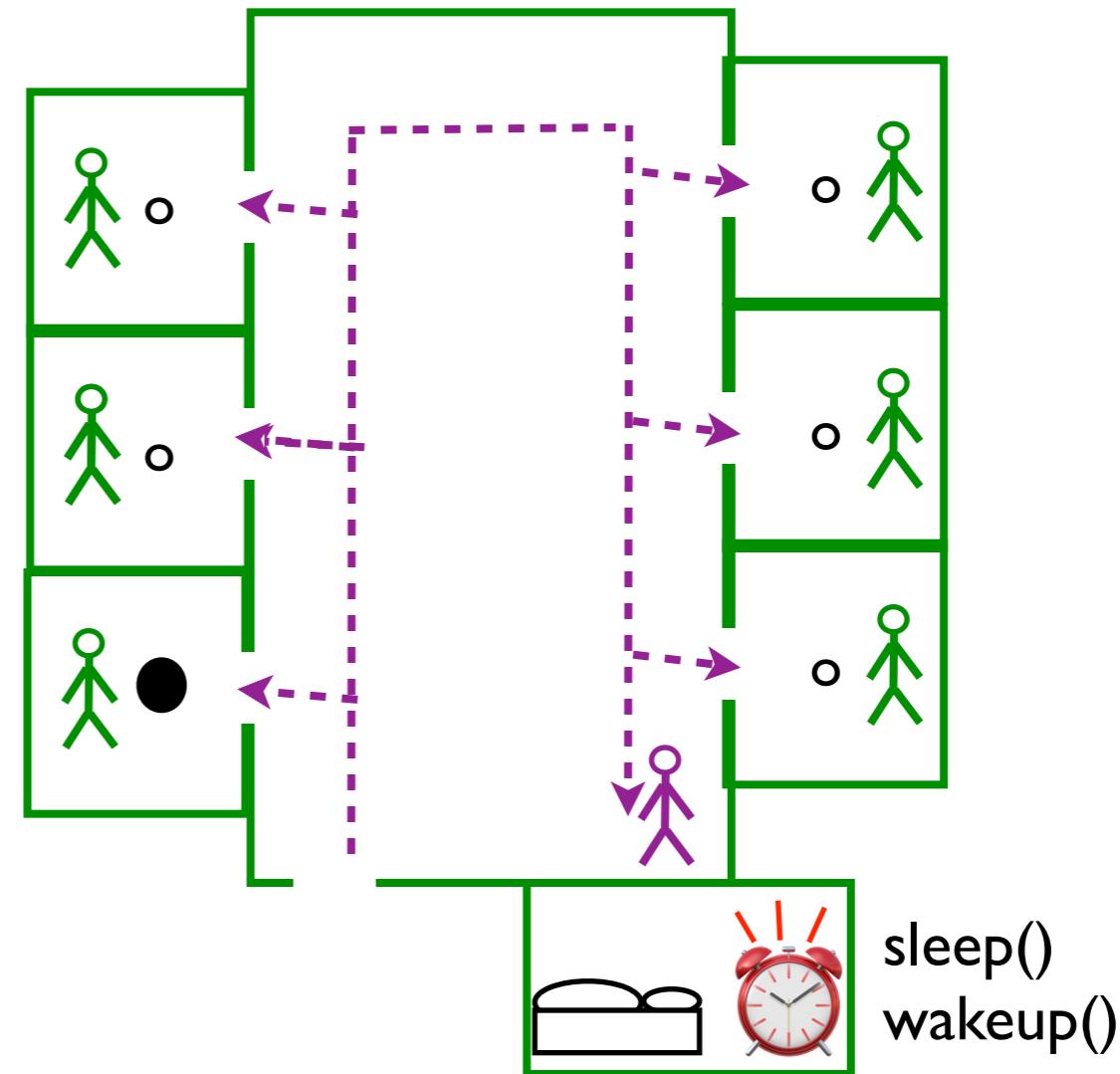
● Korridor-Algorithmus



● Implementierung von select()

- Zunächst überprüfen, ob (ein oder mehrere) Ereignisse vorliegen
⇒ sequentiell abfragen
- Wenn nicht: schlafenlegen
⇒ Wann?
⇒ Wenn letzte Quelle überprüft, kann erste bereits „Auftrag“ haben
⇒ „Lost Wakeup“ vermeiden

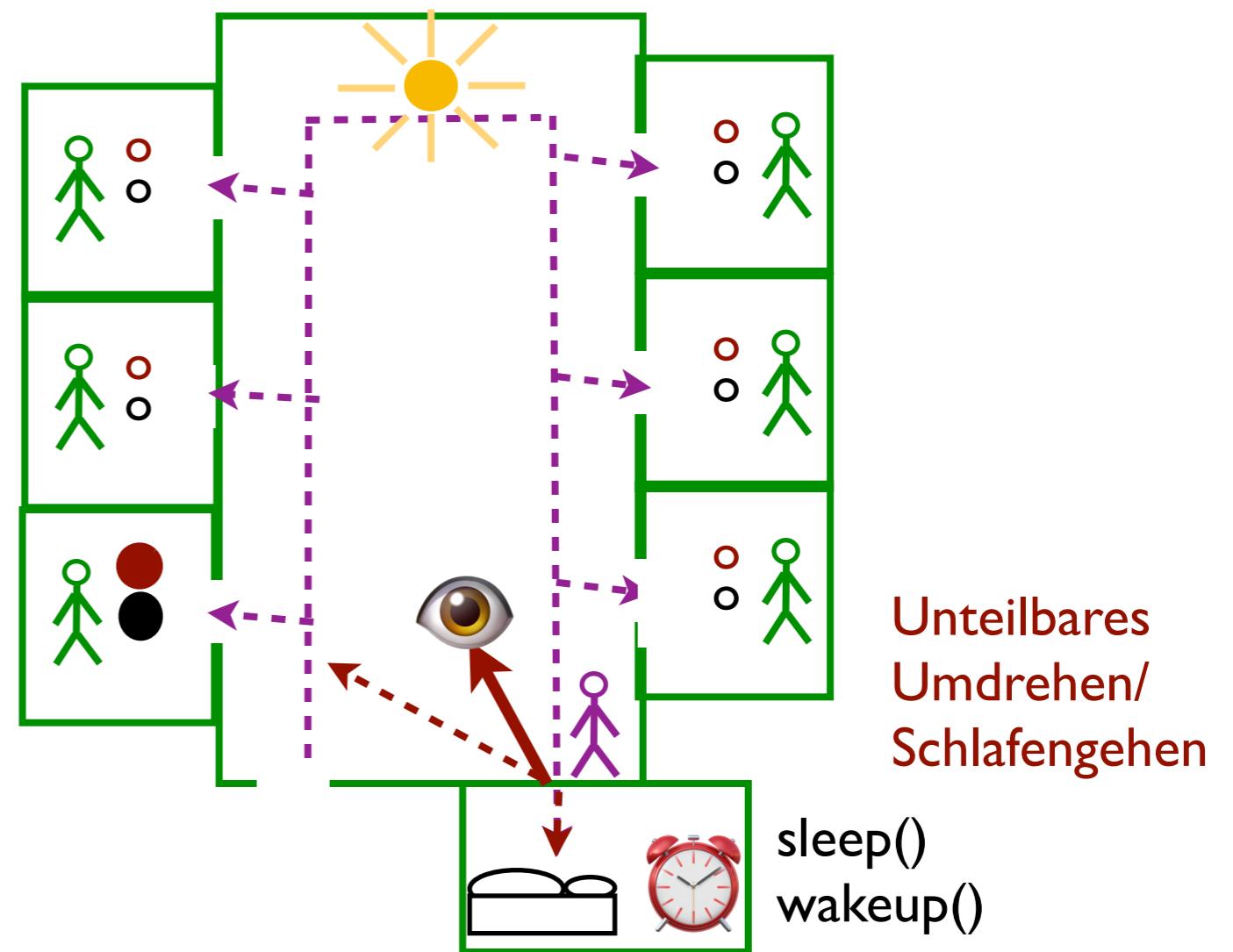
● Korridor-Algorithmus



● Implementierung von select()

- Zunächst überprüfen, ob (ein oder mehrere) Ereignisse vorliegen
⇒ sequentiell abfragen
- Wenn nicht: schlafenlegen
⇒ Wann?
⇒ Wenn letzte Quelle überprüft, kann erste bereits „Auftrag“ haben
⇒ „Lost Wakeup“ vermeiden

● Korridor-Algorithmus



Fragen – Teil 4

- Wie arbeitet der *Korridor-Algorithmus* zum Überwachen mehrerer Eingabequellen in etwa?

Zusammenfassung

- Exkurs: Software Transactional Memory (STM)
- Interprozesskommunikation in Unix
 - Über gemeinsamen Adressraum
⇒ Synchronisation über Locking, Semaphore, ...
 - Über gemeinsame Dateien
⇒ Synchronisation über File Locking
 - Über Nachrichtenkanäle (asynchroner Nachrichtenaustausch)
⇒ implizite Synchronisation
 - Pipes
 - Named Pipes (FIFOs)
 - Sockets
 - Verwaltung mehrerer Kommunikationsbeziehungen (`select()`)

Interprozesskommunikation in Unix – Fragen

- I. Was ist STM (*Software Transactional Memory*)?
2. Worin unterscheiden sich die Eigenschaften der folgenden Unix-Mechanismen zur Interprozesskommunikation:
 - a) *Pipes*,
 - b) *Named Pipes*,
 - c) *Sockets*?
3. Wie lässt sich der Zugriff auf Sockets in die generische Systemaufrufsschnittstelle zum Zugriff auf Dateien einordnen?
4. Wie können Sockets adressiert werden?
5. Wie arbeitet der *Korridor-Algorithmus* zum Überwachen mehrerer Eingabequellen in etwa?