

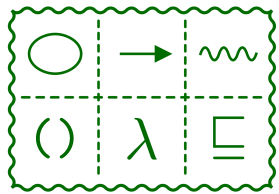
# 並行システムの検証と実装

## 第11章 並行システムの実装 0

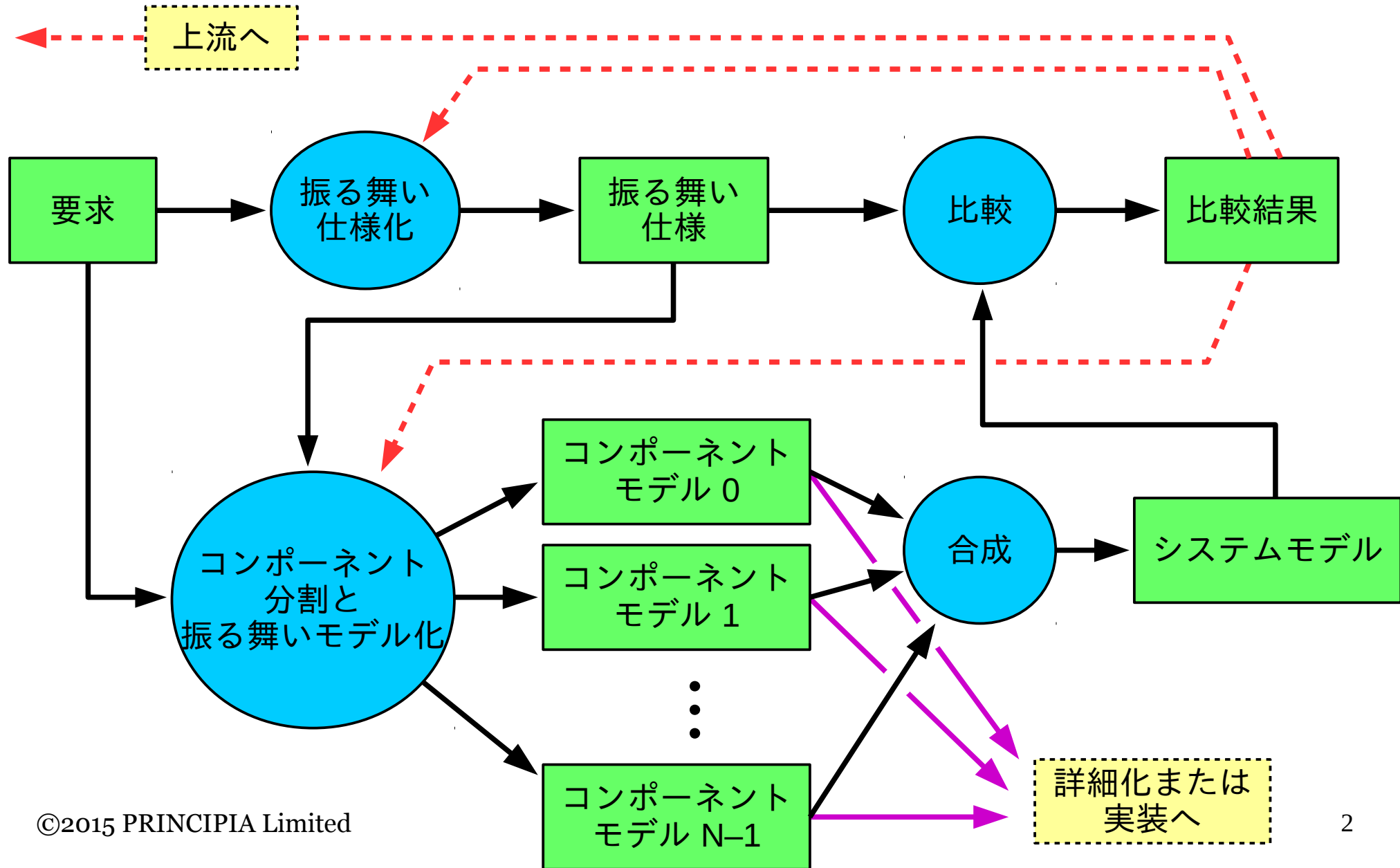
### CSP 実装支援ライブラリ MCCSP による実装

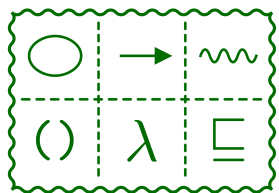
PRINCIPIA Limited

初谷 久史



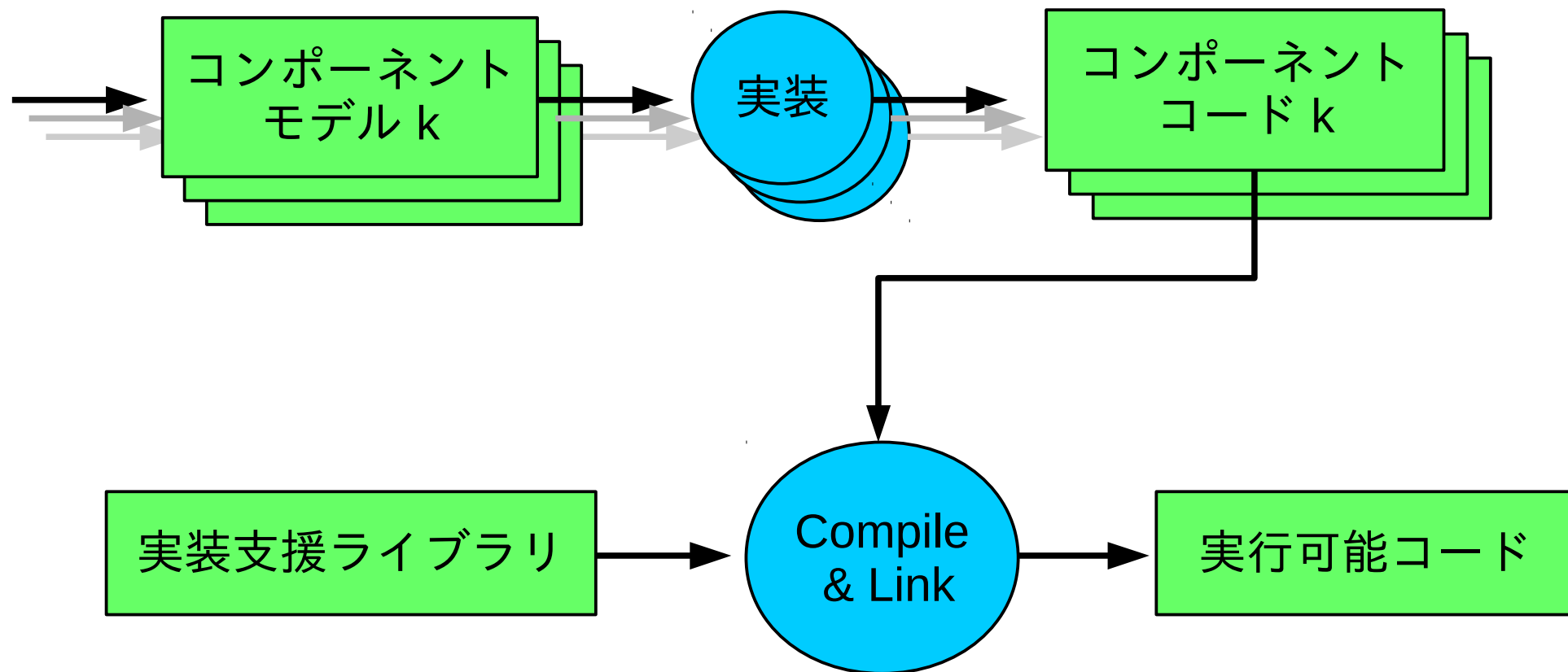
# システムの設計（振る舞い側面）

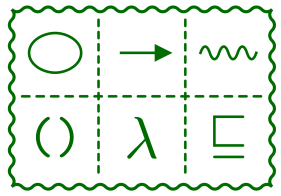




# モデルから実装へ

上流から

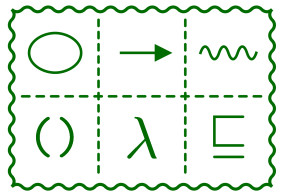




# 並行システムの実装

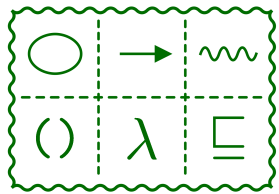
➔ CSP 実装支援ライブラリ MCCSP による実装

- 同期機構による実装
- 不可分操作によるロックフリーアルゴリズムの実装



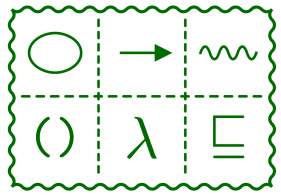
# モデルから実装へ: 2つのケース

- システムを CSP の考え方（イベントによる同期型相互作用）で構築する
  - システムの振る舞いを CSP でモデル化し検査する
  - CSP の考え方をサポートするプログラミング言語やライブラリを使って実装する
- システムをオペレーティングシステムが提供する同期機構を使って実装する
  - CSP でモデル化した同期機構を部品としてシステムのモデルを作成し検査する
  - 同期機構を使って実装する



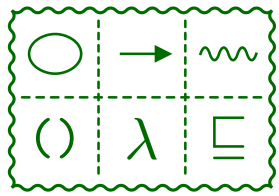
# 2つのケースの比較

	利点	欠点
CSP	考え方がシンプルで，モデル化しやすく，検査において理論とツールの支援を受けやすい	オペレーティングシステム，プログラミング言語，ライブラリ等の支援が少ない
同期機構	現在の計算機アーキテクチャに適合しており性能が出しやすい	モデル化が難しく，検査すべき性質も表現しにくい．モデルの規模が大きくなりがちでツールの能力を超えやすい



# CSP 実装支援

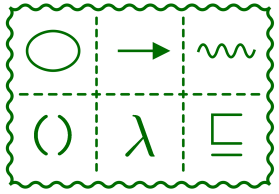
- プログラミング言語
  - OCCAM- $\pi$
  - Go
  - Rust
  - XC (XMOS)
- ライブラリ
  - C++CSP2 (C++)
  - JCSP (Java)
  - PyCSP (Python)
  - CHP (Haskell)
  - Jibu (C#)
  - MCCSP (C)



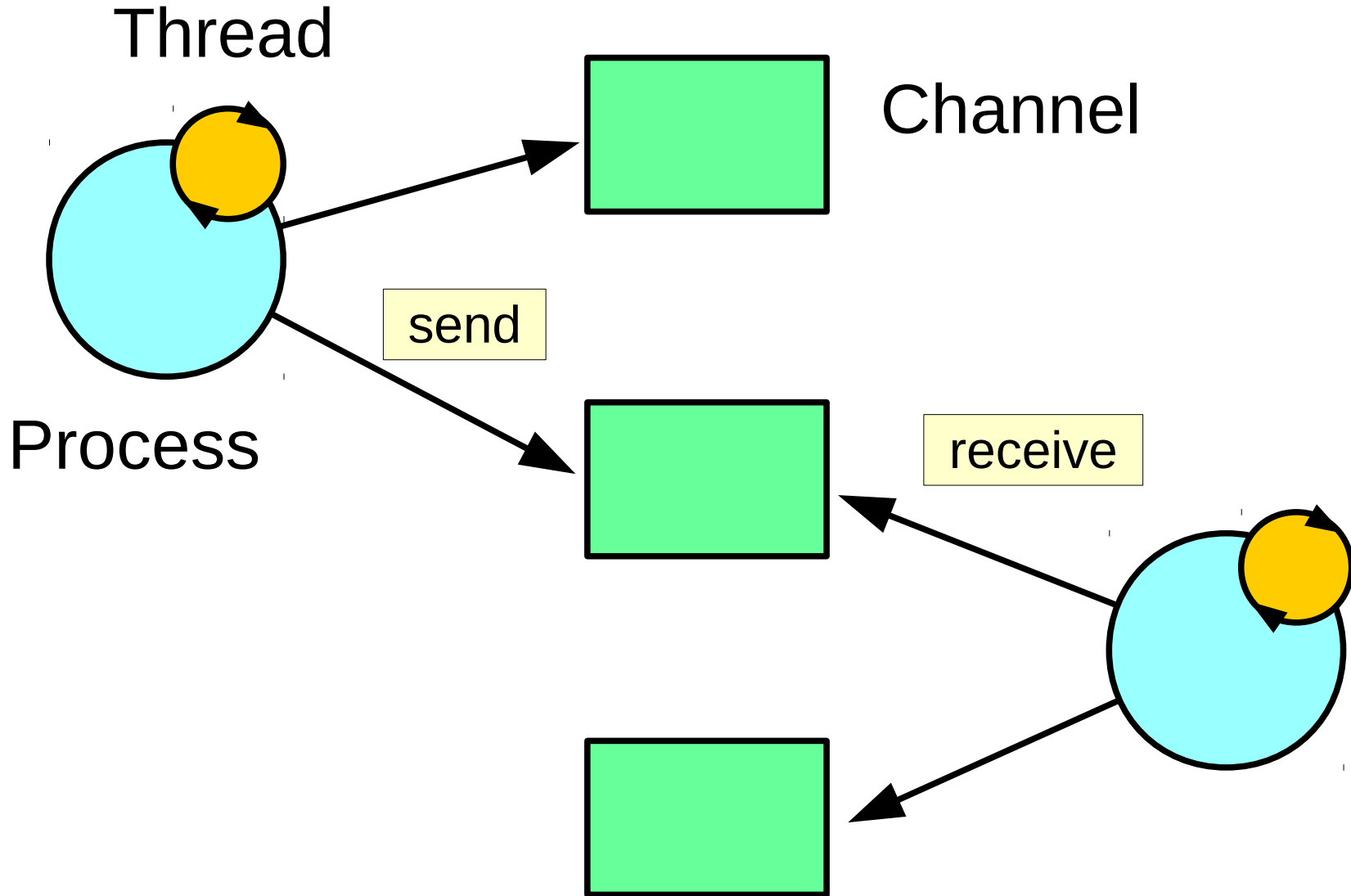
# MCCSP

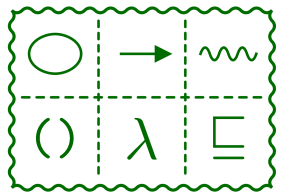
- CSP の実装を支援するC言語ライブラリ
- 特徴
  - CSP を基礎とするイベント同期型相互作用
  - pthread との組み合わせを想定
  - チャネル送受信のサポート
  - マルチ同期, インターリーブ結合, 受信ガードは非サポート





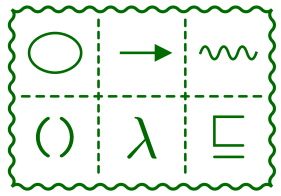
# MCCSP





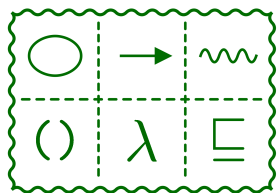
# MCCSP: 型

- `mccsp_process_t` プロセスオブジェクト
  - `intptr_t v[]` ユーザ使用領域の先頭アドレス
- `mccsp_channel_t` チャンネル
- `mccsp_sync_t` 同期記述子
  - `mccsp_channel_t ch` チャンネル
  - `intptr_t slot` 送受信データ
  - `int rs` 送受信指定
  - MCCSP\_SEND, MCCSP\_RECEIVE
  - `int active` 記述子の有効・無効



# MCCSP: 関数

- プロセスオブジェクトの作成と削除
  - `mccsp_create_process`
  - `mccsp_delete_process`
- チャネルの作成と削除
  - `mccsp_create_channel`
  - `mccsp_delete_channel`
- 同期
  - `mccsp_sync`



# mccsp\_create\_process

プロセスオブジェクトを作成する

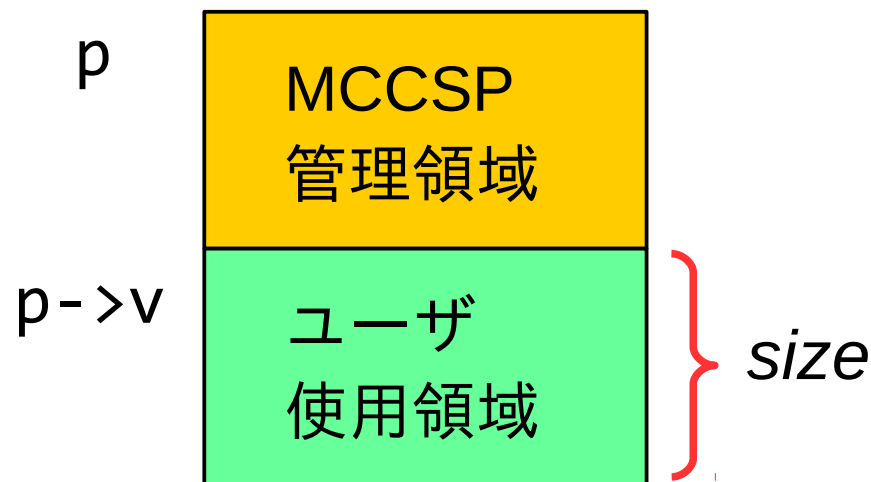
```
mccsp_process_t mccsp_create_process(size_t size)
```

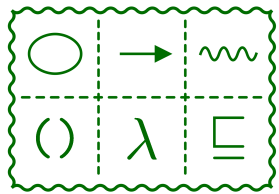
## Parameters

*size* ユーザ使用領域の大きさ

## Return Value

プロセスオブジェクト  
作成に失敗した場合は NULL





# mccsp\_delete\_process

プロセスオブジェクトを削除する

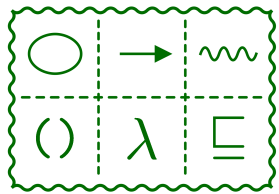
```
int mccsp_delete_process(mccsp_process_t p)
```

## Parameters

*p*                      プロセスオブジェクト

## Return Value

成功した場合は 0, 失敗した場合は非0



# mccsp\_create\_channel

チャンネルを作成する

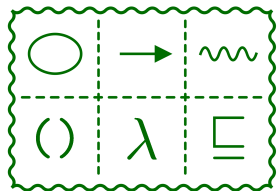
```
mccsp_channel_t mccsp_create_channel(  
    const char *name, int id)
```

## Parameters

*name*           チャンネル名文字列へのポインタ  
*id*               チャンネル ID

## Return Value

チャンネル  
作成に失敗した場合は NULL



# mccsp\_delete\_channel

チャンネルを削除する

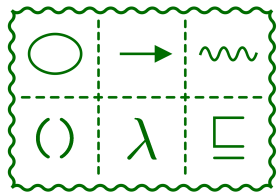
```
int mccsp_delete_channel(mccsp_channel_t ch)
```

## Parameters

*ch*           チャンネル

## Return Value

成功した場合は 0, 失敗した場合は非0



# mccsp\_sync

同期する

```
int mccsp_sync(mccsp_process_t *process,  
               mccsp_sync_t *syncv, int num_entries)
```

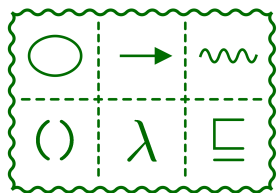
## Parameters

<i>process</i>	プロセスオブジェクト
<i>syncv</i>	同期記述子配列へのポインタ
<i>num_entries</i>	同期記述子配列の長さ

## Return Value

同期した同期記述子のインデックス  
エラーが発生した場合は負数





# MCCSP

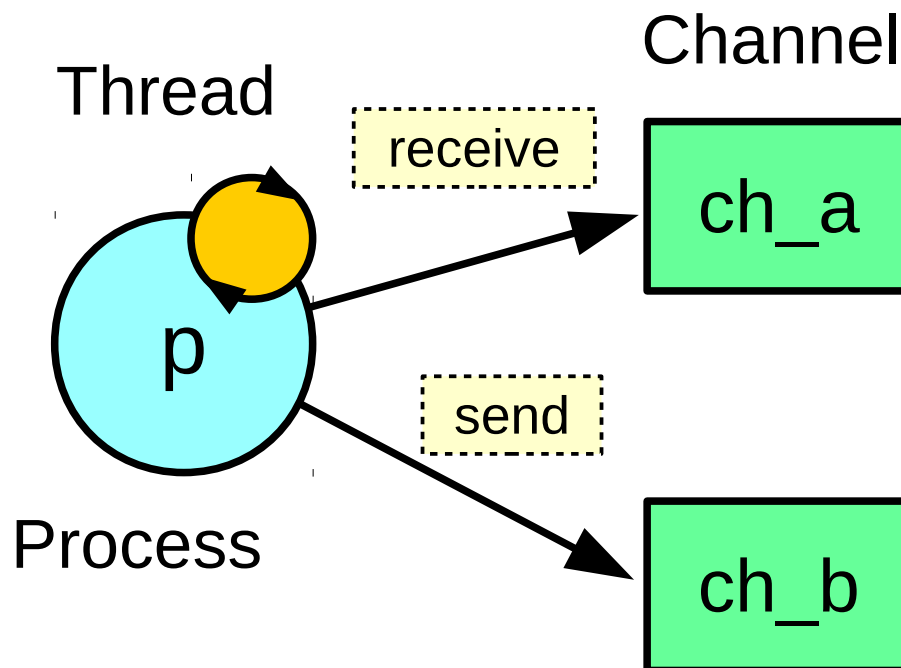
同期記述子の配列 syncv

syncv[0]

ch = ch\_a  
rs = MCCSP\_RECEIVE  
active = 1

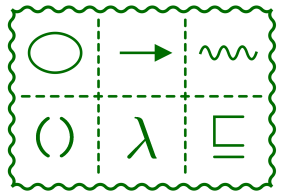
syncv[1]

ch = ch\_b  
rs = MCCSP\_SEND  
active = 1  
slot = 送信値



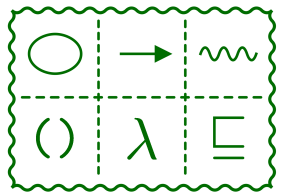
```
k = mccsp_sync(p, syncv, 2);
```

ch\_a から受信した場合は 0, ch\_b に送信した場合は 1 が返る  
受信した値は syncv[0].slot に入る



# スレッドの作成と終了

- 作成
  - pthread\_create
- 終了
  - return or pthread\_exit
- 終了待ち
  - pthread\_join



# pthread\_create

スレッドを作成する

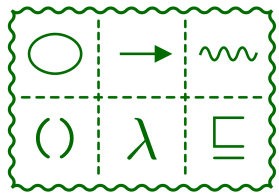
```
int pthread_create(pthread_t *thread,  
                  const pthread_attr_t *attr,  
                  void *(*start_routine)(void*), void *arg)
```

## Parameters

*thread* 作成したスレッドの ID を格納する変数へのポインタ  
*attr* 属性（既定値の場合は NULL を指定）  
*start\_routine* スレッドの処理を記述した関数へのポインタ  
*arg* *start\_routine* に渡す引数

## Return Value

成功の場合は 0, 失敗の場合はエラー番号



# pthread\_join

スレッドの終了を待つ

```
int pthread_join(pthread_t thread, void **value_ptr)
```

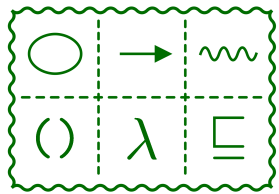
## Parameters

*thread*      スレッド ID

*value\_ptr*    スレッドの終了値を格納する変数へのポインタ

## Return Value

成功の場合は 0, 失敗の場合はエラー番号



# pthread\_exit

スレッドを終了する

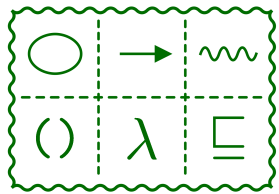
```
void pthread_exit(void *value_ptr)
```

## Parameters

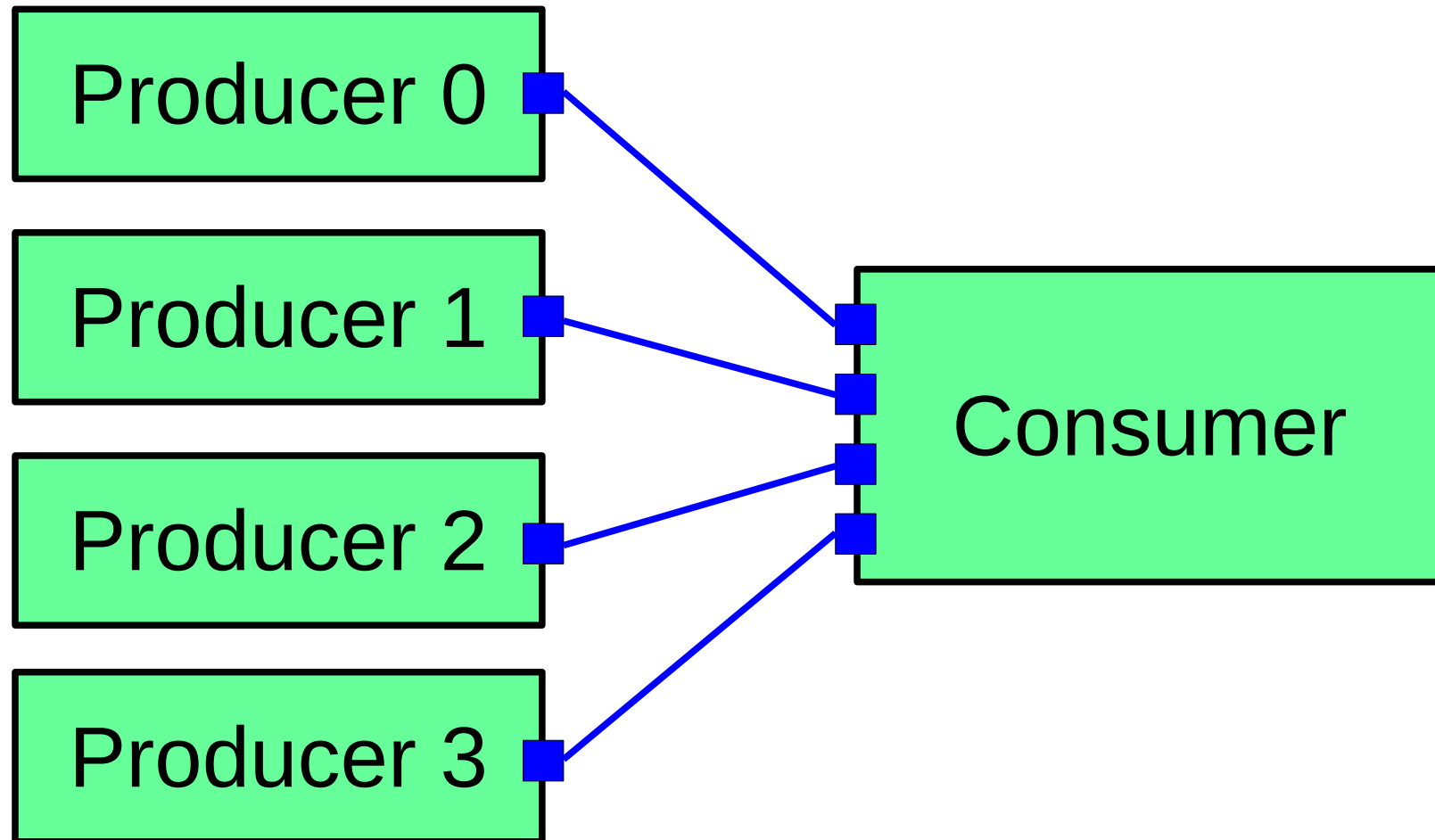
*value\_ptr* スレッドの終了値

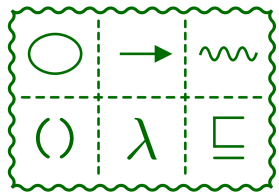
## Return Value

なし



# 例: Producers-Consumer





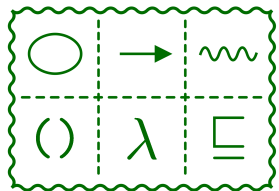
# Producer

example1.c

```
void *producer(void *arg) {
    mccsp_process_t self = (mccsp_process_t)arg;
    struct pdesc_producer *p =
        (struct pdesc_producer *)self->v;
    mccsp_sync_t syncv[1];
    int i, k;
    syncv[0].ch = p->ch;
    syncv[0].rs = MCCSP_SEND;
    syncv[0].active = 1;
    for (i = 0; i < M; ++i) {
        syncv[0].slot = p->id * M + i;
        k = mccsp_sync(self, syncv, 1);
    }
    return NULL;
}
```

```
struct pdesc_producer {
    mccsp_channel_t ch;
    int id;
};
```

M: 送信メッセージ数



# Consumer (1/2)

example1.c

NP: Producer 数

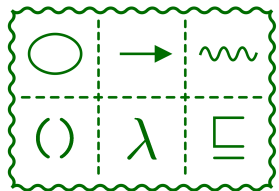
```
void *consumer(void *arg) {
    mccsp_process_t self = (mccsp_process_t)arg;
    struct pdesc_consumer *p =
        (struct pdesc_consumer *)self->v;
    mccsp_sync_t syncv[NP];
    int i, j, k;

    for (i = 0; i < NP; ++i) {
        syncv[i].ch = p->ch[i];
        syncv[i].rs = MCCSP_RECEIVE;
        syncv[i].active = 1;
    }
    ...
}
```

```
struct pdesc_consumer {
    mccsp_channel_t ch[NP];
};
```

syncv 初期化



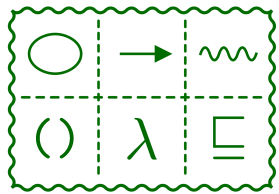


# Consumer (2/2)

example1.c

受信ループ

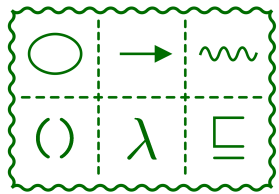
```
void *consumer(void *arg) {  
    ...  
    for (i = 0; i < M * NP; ++i) {  
        k = mccsp_sync(self, syncv, NP);  
    }  
    return NULL;  
}
```



# main (1/5)

example1.c

```
int main(void)
{
    mccsp_process_t c, p[NP];
    struct pdesc_producer *pdesc_p;
    struct pdesc_consumer *pdesc_c;
    pthread_t cth, pth[NP];
    int i, r;
    void *retcode;
    ...
}
```

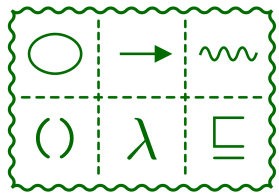


# main (2/5)

example1.c

## プロセスオブジェクトとチャネルの作成

```
c = mccsp_create_process(
    sizeof(struct pdesc_consumer));
pdesc_c = (struct pdesc_consumer *)c->v;
for (i = 0; i < NP; ++i) {
    p[i] = mccsp_create_process(
        sizeof(struct pdesc_producer));
    pdesc_p = (struct pdesc_producer *)p[i]->v;
    pdesc_p->id = i;
    pdesc_c->ch[i] = pdesc_p->ch =
        mccsp_create_channel("ch", i);
}
```



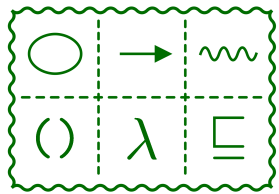
# main (3/5)

example1.c

## スレッド作成

```
for (i = 0; i < NP; ++i) {  
    pthread_create(&pth[i], NULL, &producer, p[i]);  
}  
pthread_create(&cth, NULL, &consumer, c);
```

```
int pthread_create(pthread_t *thread,  
    const pthread_attr_t *attr,  
    void *(*start_routine)(void*), void *arg)
```



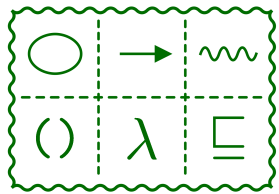
# main (4/5)

example1.c

スレッド終了待ち

```
for (i = 0; i < NP; ++i) {  
    pthread_join(pth[i], &retcode);  
}  
pthread_join(cth, &retcode);
```

```
int pthread_join(pthread_t thread, void **value_ptr)
```

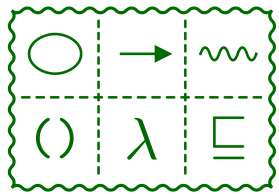


# main (5/5)

example1.c

クリーンアップ: プロセスオブジェクトとチャネルの削除

```
for (i = 0; i < NP; ++i) {  
    mccsp_delete_channel(pdsc_c->ch[i]);  
    mccsp_delete_process(p[i]);  
}  
mccsp_delete_process(c);
```



# 実行例

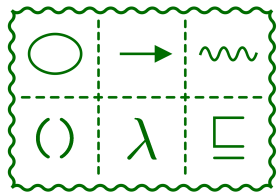
Producer 数 NP = 6  
送信数 M = 10

送受信で  
メッセージ表示

```
~/projects/mccsp/trunk/rc0
consumer sync 3 received 35
producer 3 sent 35
consumer sync 2 received 28
producer 2 sent 28
consumer sync 3 received 38
producer 3 sent 38
consumer sync 2 received 29
producer 2 sent 29
consumer sync 3 received 39
producer 3 sent 39
consumer sync 4 received 40
producer 4 sent 40
consumer sync 5 received 50
producer 5 sent 50
consumer sync 4 received 41
producer 4 sent 41
consumer sync 5 received 51
producer 5 sent 51
consumer sync 4 received 42
producer 4 sent 42
consumer sync 5 received 52
producer 5 sent 52
consumer sync 4 received 43
producer 4 sent 43
consumer sync 5 received 53
producer 5 sent 53
consumer sync 4 received 44
producer 4 sent 44
consumer sync 5 received 54
producer 5 sent 54
consumer sync 4 received 45
producer 4 sent 45
consumer sync 5 received 55
producer 5 sent 55
consumer sync 4 received 46
producer 4 sent 46
consumer sync 5 received 56
producer 5 sent 56
consumer sync 4 received 47
producer 4 sent 47
consumer sync 5 received 57
producer 5 sent 57
consumer sync 4 received 48
producer 4 sent 48
consumer sync 5 received 58
producer 5 sent 58
consumer sync 4 received 49
producer 4 sent 49
consumer sync 5 received 59
producer 5 sent 59
hatsugai@ephesus ~/projects/mccsp/trunk/rc0
$
```

各 Producer からの  
受信数カウン

```
~/projects/mccsp/trunk/rc0
3 0 0 0 0 0
4 0 0 0 0 0
10 3 1 0 0 0
10 3 2 0 0 0
10 4 2 0 0 0
10 4 3 0 0 0
10 5 3 0 0 0
10 5 4 0 0 0
10 6 4 0 0 0
10 6 5 0 0 0
10 7 5 0 0 0
10 7 5 1 0 0
10 8 5 1 0 0
10 8 6 1 0 0
10 9 6 1 0 0
10 9 7 1 0 0
10 10 7 1 0 0
10 10 8 1 0 0
10 10 9 1 0 0
10 10 10 1 0 0
10 10 10 2 0 0
10 10 10 3 0 0
10 10 10 4 0 0
10 10 10 5 0 0
10 10 10 6 0 0
10 10 10 7 0 0
10 10 10 8 0 0
10 10 10 9 0 0
10 10 10 10 0 0
10 10 10 10 1 0
10 10 10 10 1 1
10 10 10 10 2 2
10 10 10 10 3 2
10 10 10 10 4 2
10 10 10 10 5 2
10 10 10 10 6 2
10 10 10 10 7 2
10 10 10 10 8 2
10 10 10 10 9 2
10 10 10 10 10 2
10 10 10 10 10 3
10 10 10 10 10 4
10 10 10 10 10 5
10 10 10 10 10 6
10 10 10 10 10 7
10 10 10 10 10 8
10 10 10 10 10 9
10 10 10 10 10 10
hatsugai@ephesus ~/projects/mccsp/trunk/rc0
$
```

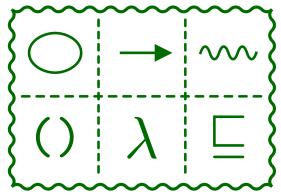


# 実行例

送信後，ランダムに待ち時間を入れた場合

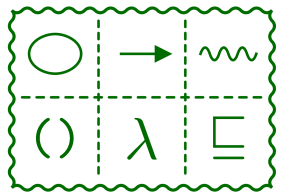
```
~/projects/mccsp/trunk/rc0
1 1 1 0 0 0
1 1 1 1 0 0
1 1 1 1 1 0
1 1 1 1 1 1
1 1 1 1 1 1
1 1 2 1 1 1
2 1 2 1 1 1
2 2 2 1 1 1
2 2 2 2 1 1
2 2 2 2 2 1
2 2 2 2 2 2
2 2 2 3 2 2
3 2 2 3 2 2
3 3 2 3 2 2
3 3 3 3 2 2
3 3 3 3 3 2
3 3 3 3 3 3
3 3 3 4 3 3
4 3 3 4 3 3
4 4 3 4 3 3
4 4 4 4 3 3
4 4 4 4 4 3
4 4 4 4 4 4
4 4 4 5 4 4
4 4 4 6 4 4
4 5 4 6 4 4
5 5 4 6 4 4
5 6 4 6 4 4
5 6 5 6 4 4
6 6 5 6 4 4
6 6 6 6 4 4
6 6 6 7 4 4
6 6 6 7 5 4
6 6 6 7 5 5
6 6 6 7 6 5
6 6 6 7 6 6
6 6 6 7 7 6
7 6 6 7 7 6
7 7 6 7 7 6
7 7 7 7 7 6
7 7 7 7 7 7
7 7 7 8 7 7
8 7 7 8 7 7
8 8 7 8 7 7
8 8 8 8 7 7
8 8 8 8 8 7
8 8 8 8 8 8
8 8 8 9 8 8
8 9 8 9 8 8
9 9 8 9 8 8
9 9 9 9 8 8
9 9 9 9 9 8
9 9 9 9 9 9
9 9 9 10 9 9
9 9 9 10 10 9
10 9 9 10 10 9
10 10 9 10 10 9
10 10 10 10 10 9
10 10 10 10 10
hatsugai@ephesus ~/projects/mccsp/trunk/rc0
$
```





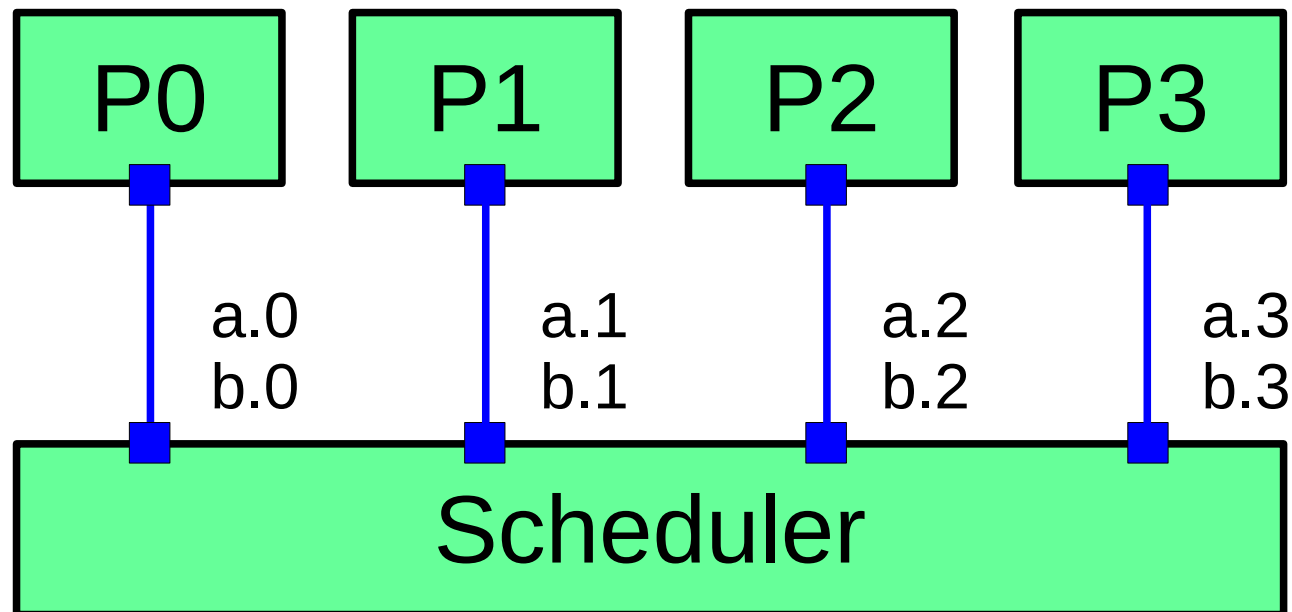
# 演習: スケジューラの実装

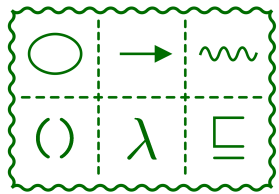
- スケジューラを実装してください
  - 仕様を1つのプロセスとして実装してください
    - 中央集権型のスケジューラになります
  - 分散型のスケジューラを実装してください
    - バグがある版と修正版の2つを実装してください



# スケジューリング問題

- 各プロセス  $P_k$  は仕事の開始許可  $a.k$  を受けて仕事を開始し，終了したら  $b.k$  で通知する
- 仕事を開始する順序は  $a.0, a.1, a.2, a.3$  の順序で循環しなければならない

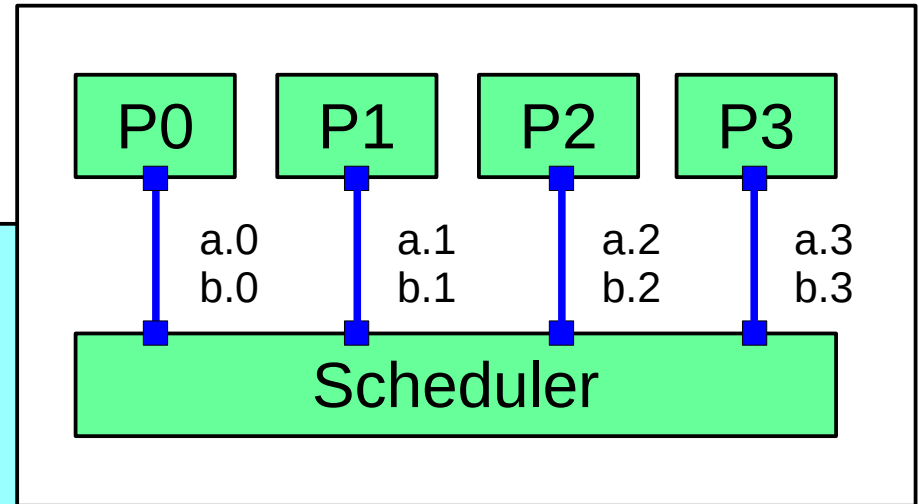




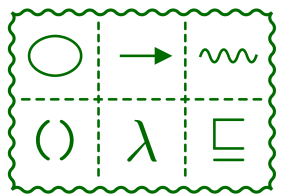
# スケジューラの仕様

## 中央集権型スケジューラ

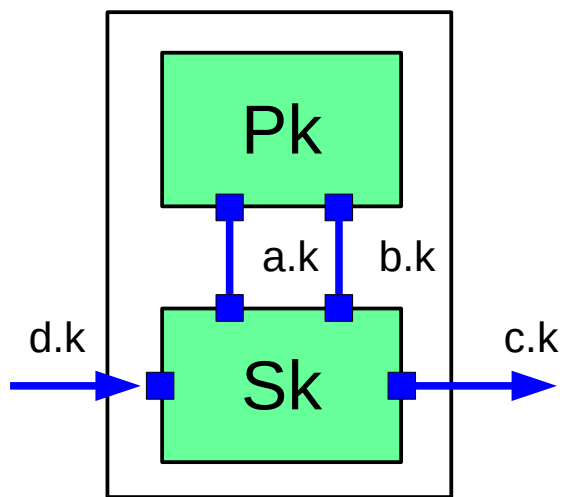
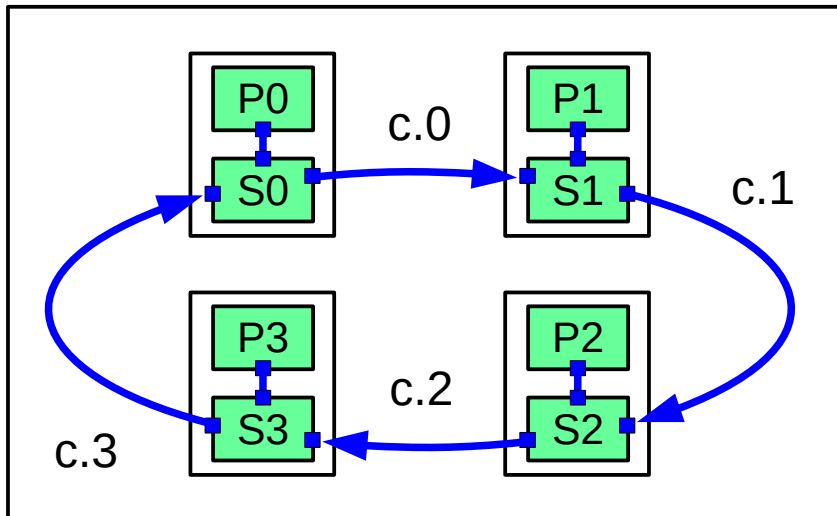
```
(define-process SPEC (S 0 '()))  
(define-process (S k ws)  
  (alt  
    (if (member k ws)  
        STOP  
        (! a (k)  
            (S (mod (+ k 1) N) (cons k ws))))))  
    (xalt j ws  
      (! b (j) (S k (remove j ws))))))
```



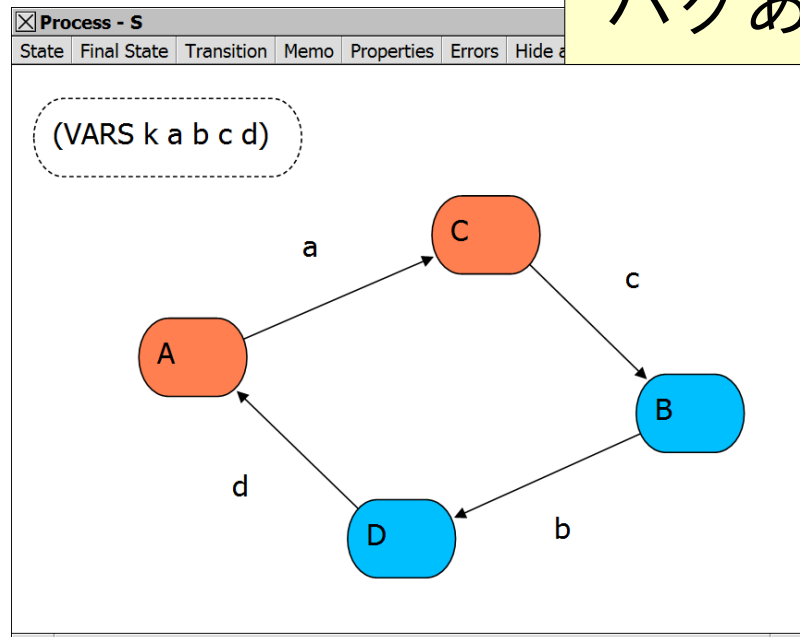
k: 次に開始するプロセス  
ws: 仕事中的プロセスリスト



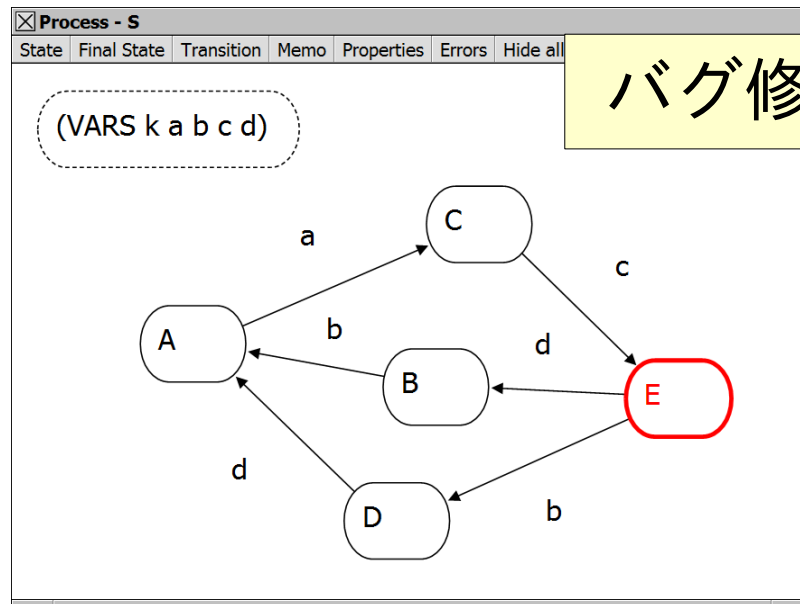
# 分散型スケジューラ

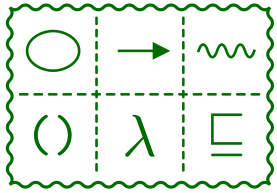


バグあり版



バグ修正版





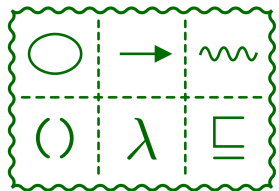
# Pk: worker thread

```
void *worker_thread(void *arg) {
    mccsp_process_t self = (mccsp_process_t)arg;
    struct worker *p = (struct worker *)self->v;
    mccsp_sync_t syncv_a[1], syncv_b[1];

    syncv_a[0].ch = p->a;
    syncv_a[0].rs = MCCSP_RECEIVE;
    syncv_b[0].ch = p->b;
    syncv_b[0].rs = MCCSP_SEND;
    syncv_a[0].active = syncv_b[0].active = 1;

    while (1) {
        mccsp_sync(self, syncv_a, 1);
        mccsp_sync(self, syncv_b, 1);
    }
    return NULL;
}
```

```
struct worker {
    int id;
    mccsp_channel_t a;
    mccsp_channel_t b;
};
```



# Pk: worker thread

sched\_worker.c

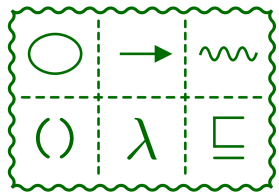
スケジューラが誤ったイベントを提示していないかチェックする

```
mccsp_sync_t syncv[2];
int k;

syncv[0].ch = p->a;
syncv[0].rs = MCCSP_RECEIVE;
syncv[1].ch = p->b;
syncv[1].rs = MCCSP_SEND;
syncv[0].active = syncv[1].active = 1;

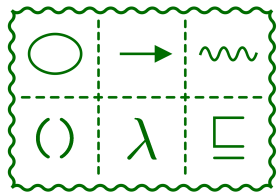
while (1) {
    k = mccsp_sync(self, syncv, 2);
    assert(k == 0);
    k = mccsp_sync(self, syncv, 2);
    assert(k == 1);
}
```

a, b 両方待つ



# チャンネル作成

```
mccsp_channel_t a[N], b[N];  
int i;  
  
for (i = 0; i < N; ++i) {  
    a[i] = mccsp_create_channel("a", i);  
    b[i] = mccsp_create_channel("b", i);  
}
```

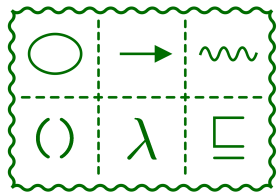


# Worker 起動

```
pthread_t th;
int i;

for (i = 0; i < N; ++i) {
    struct worker *p;
    worker[i] = mccsp_create_process(
        sizeof(struct worker));
    p = (struct worker *)worker[i]->v;
    p->id = i;
    p->a = a[i];
    p->b = b[i];
    pthread_create(&th, NULL, &worker_thread, worker[i]);
}
```





# 仕様（中央集権型）実装のヒント

- 次に仕事を開始する worker ID を  $k$ , 工作中的の worker ID 集合を  $ws$  とするとき

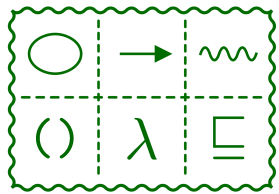
$k \in ws$  ならばスケジューラが提示する

イベントの集合は  $\{b_j \mid j \in ws\}$

$k \notin ws$  ならばスケジューラが提示する

イベントの集合は  $\{a_k\} \cup \{b_j \mid j \in ws\}$

- $a, b$  すべてを含む  $N * 2$  の大きさの syncv を用意する
- syncv のメンバ active を使って集合  $ws$  を表す

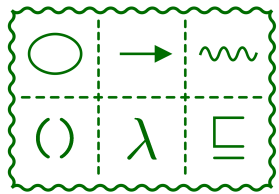


# クイズ

- バグがある場合とない場合で差が出るような Worker の状況を考えてください

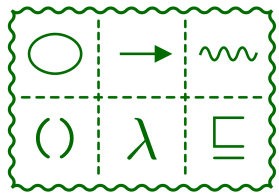
## Worker のメインループ

```
while (1) {  
    k = mccsp_sync(self, sync, 2);  
    assert(k == 0);  
    if (...) sleep(...);  
    k = mccsp_sync(self, sync, 2);  
    assert(k == 1);  
    if (...) sleep(...);  
}
```



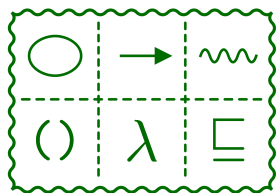
# 中央集権型スケジューラ (1/2)

```
mccsp_sync_t syncv[N * 2];  
sched = mccsp_create_process(0);  
  
for (i = 0; i < N; ++i) {  
    syncv[i].ch = a[i];  
    syncv[i].rs = MCCSP_SEND;  
    syncv[i].active = (i == 0);  
    syncv[i + N].ch = b[i];  
    syncv[i + N].rs = MCCSP_RECEIVE;  
    syncv[i + N].active = 0;  
}
```



# 中央集権型スケジューラ (2/2)

```
while (true) {  
    k = mccsp_sync(sched, syncv, N * 2);  
    if (k == next) {  
        syncv[next].active = 0;  
        syncv[next + N].active = 1;  
        next = (next + 1) % N;  
        if (!syncv[next + N].active)  
            syncv[next].active = 1;  
    } else {  
        syncv[k].active = 0;  
        if (k - N == next)  
            syncv[next].active = 1;  
    }  
}
```



# 分散型スケジューラ: バグあり

```
mccsp_sync_t sync_A[1], sync_C[1], sync_B[1], sync_D[1];
```

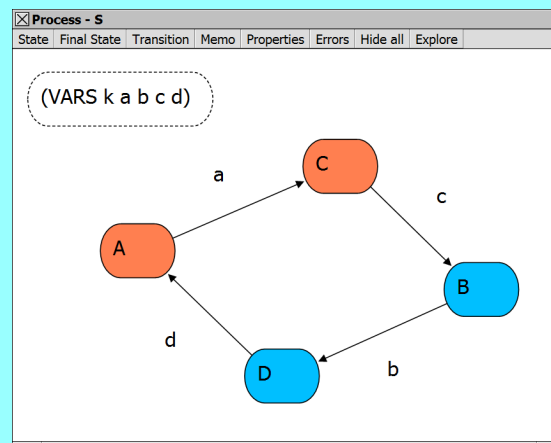
```
sync_A[0].ch = p->a;  
sync_A[0].rs = MCCSP_SEND;  
sync_A[0].active = 1;
```

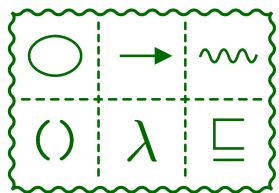
```
sync_C[0].ch = p->c;  
sync_C[0].rs = MCCSP_SEND;  
sync_C[0].active = 1;
```

```
sync_B[0].ch = p->b;  
sync_B[0].rs = MCCSP_RECEIVE;  
sync_B[0].active = 1;
```

```
sync_D[0].ch = p->d;  
sync_D[0].rs = MCCSP_RECEIVE;  
sync_D[0].active = 1;
```

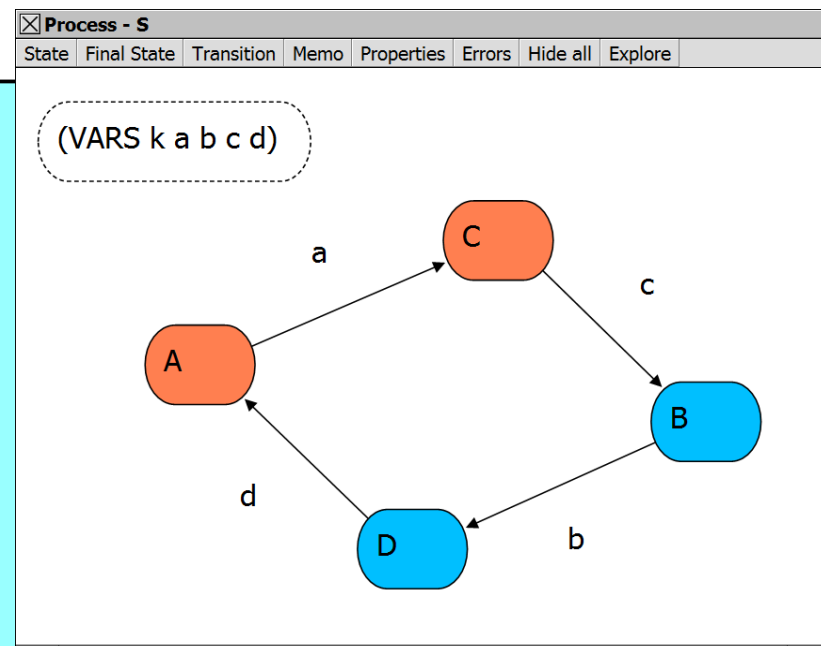
```
struct controller {  
    int id;  
    mccsp_channel_t a;  
    mccsp_channel_t b;  
    mccsp_channel_t c;  
    mccsp_channel_t d;  
};
```

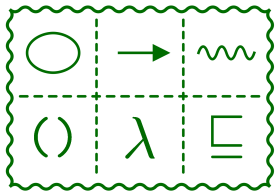




# 分散型スケジューラ: バグあり

```
if (p->id > 0) {  
    mccsp_sync(self, sync_D, 1);  
}  
  
while (true) {  
    mccsp_sync(self, sync_A, 1);  
    mccsp_sync(self, sync_C, 1);  
    mccsp_sync(self, sync_B, 1);  
    mccsp_sync(self, sync_D, 1);  
}
```





# 分散型スケジューラ: バグなし

```
mccsp_sync_t sync_A[1], sync_C[1], sync_B[1], sync_D[1], sync_E[2];
```

```
sync_A[0].ch = p->a;
```

```
sync_A[0].rs = MCCSP_SEND;
```

```
sync_C[0].ch = p->c;
```

```
sync_C[0].rs = MCCSP_SEND;
```

```
sync_B[0].ch = p->b;
```

```
sync_B[0].rs = MCCSP_RECEIVE;
```

```
sync_D[0].ch = p->d;
```

```
sync_D[0].rs = MCCSP_RECEIVE;
```

```
sync_E[0].ch = p->d;
```

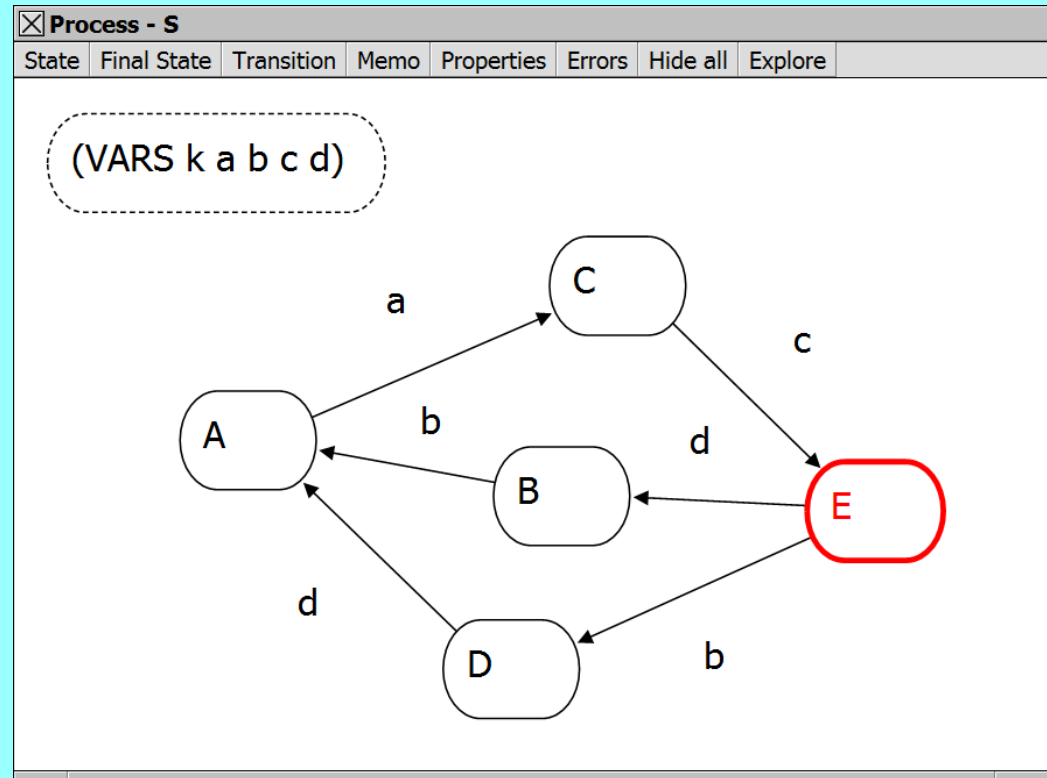
```
sync_E[0].rs = MCCSP_RECEIVE;
```

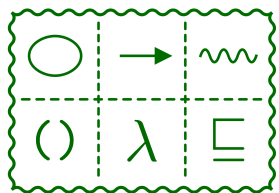
```
sync_E[1].ch = p->b;
```

```
sync_E[1].rs = MCCSP_RECEIVE;
```

```
sync_A[0].active = sync_C[0].active = sync_B[0].active =
```

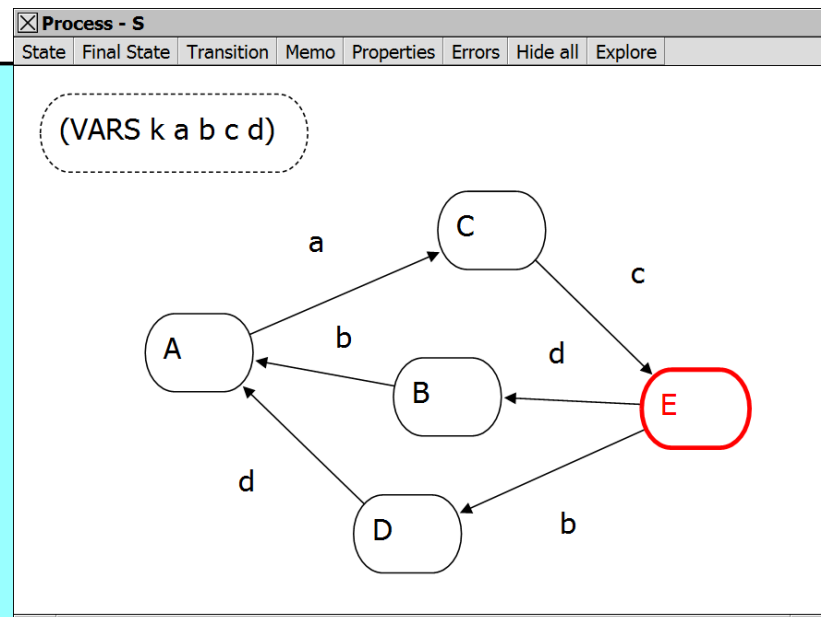
```
sync_D[0].active = sync_E[0].active = sync_E[1].active = 1;
```



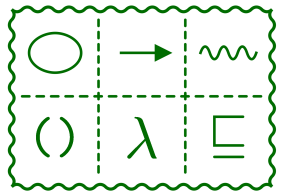


# 分散型スケジューラ: バグなし

```
if (p->id > 0) {  
    mccsp_sync(self, sync_D, 1);  
}  
  
while (true) {  
    mccsp_sync(self, sync_A, 1);  
    mccsp_sync(self, sync_C, 1);  
    k = mccsp_sync(self, sync_E, 2);  
    if (k == 0)  
        mccsp_sync(self, sync_B, 1);  
    else  
        mccsp_sync(self, sync_D, 1);  
}
```







# まとめ

- CSP 実装支援ライブラリを使うと，CSP モデルの構造そのままに直接実装することができる
  - 実装の段階で問題を混入する可能性を減らせる
  - モデル修正時の対応も容易