# 07. Deadlock

# Deadlock 개요

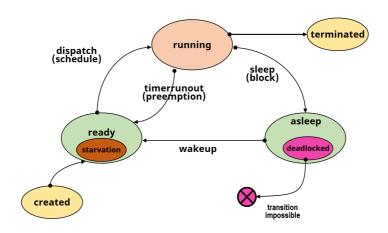
## Deadlock의 개념

- Blocked/Asleep State
  - 。 프로세스가 특정 이벤트를 기다리는 상태
  - 。 프로세스가 필요한 자원을 기다리는 상태

#### Deadlock State

- 프로세스가 Deadlock 상태에 있음: 프로세스가 발생 가능성이 없는 이벤트를 기다 리는 경우
- 시스템이 Deadlock 상태에 있음: 시스템 내 deadlock에 빠진 프로세스가 있는 경우

#### **Deadlock vs Starvation**



	Deadlock	Starvation
State	Blocked/Asleep State에 존재	Ready State에 존재
기다리는 자원	발생 가능성이 없는 이벤트	CPU 운이 없거나 우선 순위가 낮아서 계속 기다리게 됨 (발생 가능성 있음)

## Deadlock 관점에서 자원의 분류

### 선점 가능 여부에 따른 분류

- Preemptible Resources
  - 선점 당한 후 돌아와도 작업 진행에 문제 없는 자원
  - o ex) 프로세서(Context Switching), 메모리(Swap Device)
- Non-preemptible Resources
  - 。 선점 당한 후 돌아오면 작업 진행에 문제 발생하는 자원
    - Rollback, restart 등 특별한 동작이 필요
  - ∘ ex) 디스크 드라이브(disk drive, 파일 복사 중 끊겼다면 데이터 날라감)

### 할당 단위에 따른 분류

- Total Allocation Resources
  - ㅇ 자원 전체를 프로세스에 할당
  - 。 ex) 프로세서, 디스크 드라이브 등
- Partitioned Allocation Resources
  - 。 하나의 자원을 여러 조각으로 나눠 여러 프로세스에 할당
  - 。 ex) 메모리

## 동시 사용 가능 여부에 따른 분류

- Exclusive Allocation Resources
  - 。 한 순간에 한 프로세스만 사용 가능한 자원
  - ex) 프로세서, 메모리(할당된 메모리 영역은 해당 프로세스만 사용 가능), 디스크 드라이브 등
- Shared Allocation Resource
  - 。 여러 프로세스가 동시 사용 가능한 자원
  - o ex) SW 프로그램(source code, exe), shared data 등

## 재사용 가능 여부에 따른 분류

- SR (Serially reusable Resources)
  - 。 시스템 내 항상 존재하는 자원. 사용이 끝나면 다른 프로세스가 사용 가능
  - ∘ ex) 프로세서, 메모리, 디스크 드라이브, 프로그램 등

- CR (Consumable Resources)
  - 。 한 프로세스가 사용한 후 사라지는 자원
  - o ex) signal, message 등

### Deadlock을 발생시킬 수 있는 자원의 형태

- Non-preemptible Resources
  - 선점할 수 없는 자원에 대해 다른 프로세스가 요청한다면 deadlock 발생 가능
- Exclusive Allocation Resources
  - 。 한 프로세스만 사용 가능한 자원
- Serially reusable Resources
  - 。 시스템 내 항상 존재하는 자원



#### 참고

- 할당 단위는 Deadlock 발생에 영향을 미치지 않음!
- Consumable Resources 또한 Deadlock을 발생시킬 수 있지만, CR을 고려하면 Deadlock Model이 너무 복잡해져서 고려하지 않음

## **Example of Deadlock**

프로세스 P1	시간	프로세스 P2
request R2 ← ① request R1 ← ③ release R1 ← release R2 ←	t1 t2 t3 t4 t5 t6 t7 t8 t9 t10 t11	request R1 ← ② request R2 ← ④ release R1 ← release R2 ←

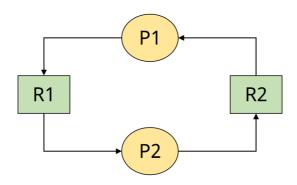
2개의 프로세스(P1, P2), 2개의 자원(R1, R2)

• 프로세스 P1 과 P2 가 각각 상대방이 사용하고 있는 자원 R2, R1 에 대해 요청한 상태

◦ 발생 가능성 없는 이벤트

# Deadlock Model (표현법)

## **Graph Model**



P2 가 R2 를 요청하는 순간 Deadlock 발생 (Cycle 발생)

- Node
  - 프로세스 노드( P1, P2), 자원 노드(R1, R2)
- Edge
  - o R2 → P1: 자원 R2 을 프로세스 P1 에 할당
  - o P1 → R1: 프로세스 P1 이 자원 R1 을 요청 (대기 중)

## **State Transition Model**

### [예제]

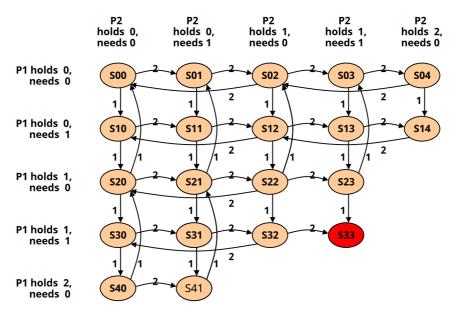
- 프로세스 2개, A 타입의 자원 2개 존재
- 프로세스는 한 번에 자원 하나만 요청/반납 가능

### [가능한 State]

state	# of Res. units allocated	Request
0	0	X
1	0	0
2	1	X
3	1	0
4	2	Х

state 인덱스/현재 자원 수/자원 요청 여부

#### [State Transition Model]



S[P1 상태][P2 상태]

- 각 프로세스에 의해 상태가 바뀌는 것을 상태 전이(state transition)으로 표현
- S33에서 Deadlock 발생: 각 프로세스가 자원을 갖고 있는 상태에서 요청할 때

# Deadlock 발생 필요 조건 4가지

## [자원의 특성]

- 1. Mutual Exclusion (상호 배제)
  - 한 번에 한 프로세스만 자원을 사용할 수 있다
- 2. No Preemption (비선점)
  - 프로세스가 어떤 자원의 사용을 끝낼 때까지 그 자원을 뺏을 수 없다

#### [프로세스의 특성]

- 3. Hold and Wait (점유 대기)
  - 프로세스가 할당된 자원을 가진 상태에서 다른 자원을 기다린다
- 4. Circular Wait (순환 대기)
  - 각 프로세스는 순환적으로 다음 프로세스가 요구하는 자원을 가지고 있다

## Deadlock 해결 방법

## Deadlock Prevention (교착상태 예방)

Deadlock 발생 필요 조건 4가지 중 하나를 제거해 Deadlock이 발생하지 않도록 함

🔁 하지만 심각한 자원 낭비 발생, 비현실적

#### 1. Mutual Exclusion (상호 배제) 조건 제거

• 해결책: 모든 자원 공유 허용 🔄 현실적으로 불가능

## 2. No Preemption (비선점) 조건 제거

- 해결책: 모든 자원 선점 허용 🔄 현실적으로 불가능
- 유사 해결책: 프로세스가 할당 받을 수 없는 자원을 요청한 겨우, 기존 갖고 있던 자원을 모두 반납하고 작업 취소, 처음(또는 check point)부터 다시 시작 ➡ 심각한 자원 낭비 발생

#### 3. Hold and Wait (점유 대기) 조건 제거

- 해결책: 필요 자원을 한 번에 모두 할당(Total Allocation)

   필요하지 않은 순간에도 자원을 갖고 있어서 자원 낭비/무한 대기 현상 발생 가능
- 4. Circular Wait (순환 대기) 조건 제거
  - 해결책: Total Allocation 일반화. 자원에 순서를 부여, 프로세스가 순서 증가 방향으로만 자원 요청 가능하도록 해 사이클이 발생하지 않도록 함 ➡ 자원 낭비 발생

## Deadlock Avoidance (교착상태 회피)

시스템 상태를 계속 감시하면서 deadlock 상태가 될 가능성이 있는 자원에 대한 할당 요청 보류, 시스템이 항상 safe state로 유지될 수 있도록 함

#### Safe State vs Unsafe State

#### Safe State

- 。 시스템이 Deadlock이 발생하지 않고 모든 프로세스에 자원을 할당 가능한 상태
- 시스템 내 프로세스들에 대한 Safe Sequence가 존재하는 상태

#### Safe Sequence

- 프로세스의 sequence <P1, P2, ..., Pn>에 대해, Pi(1≤i≤n)의 자원 요청이 "Pi에 할당된 자원(가용 자원) + 모든 Pj (j <i)의 보유 자원"에 의해 충족된다면 safe sequence임</li>
- Pi의 자원 요청이 즉시 충족될 수 없으면 모든 Pj(i<i)가 종료될 때까지 기다린 후, Pi의 자원 요청을 만족시켜 수행함

#### Unsafe State

- Safe Sequence가 존재하지 않는 상태
- Deadlock 상태가 될 가능성이 있지만, 반드시 발생한다는 의미는 아님

#### [예시: Safe State Example]

• 가정: 동일한 단위 자원 R 10개, 프로세스 3개

#### State - 1

Process-ID	Max. Claim	Cur. Alloc.	Additional Need
P1	3	1	2
P2	9	5	4
P3	5	2	3

프로세스 ID/자원 최대 사용량/가용 자원 개수/필요 자원 개수

- 현재 시스템에서 할당 가능한 자원 2개
- Safe Sequence P1 → P3 → P2 존재 ⇒ Safe State

#### [예시: Unsafe State Example]

• 가정: 동일한 단위 자원 R 10개, 프로세스 3개

#### State - 2

Process-ID	Max. Claim	Cur. Alloc.	Additional Need
P1	5	1	4
P2	9	5	4
P3	7	2	5

- 현재 시스템에서 할당 가능한 자원 3개
- No safe sequence. 세 프로세스 모두 3개 이상의 단위 자원을 요청하는 경우 Deadlock 발생 가능
  - 필요 자원은 요구하는 자원이지, 없어도 작업 수행 완료할 수 있음 (Deadlock 발생X)

## Dijkstra's Algorithm (Banker's Algorithm)

#### [가정]

- Several Instances of a Resource Type (한 종류의 자원이 여러 개)
- 모든 프로세스는 자원의 최대 사용량을 미리 명시
- 프로세스가 요청 자원을 모두 할당 받은 경우 유한 시간 안에 자원을 다시 반납

### [방법]

- 기본 개념: 자원 요청 시 safe state을 유지할 경우에만 자원 할당
- 1. 총 요청 자원 수가 가용 자원 수보다 적은 프로세스 선택 (그런 프로세스가 없다면 unsafe state)
  - unsafe state인 경우, 자원 요청 보류
- 2. safe state을 유지하는 프로세스가 있다면 그 프로세스에 자원 할당
- 3. 할당 받은 프로세스가 종료되면 모든 자원 반납
- 4. 모든 프로세스가 종료될 때까지 과정 반복

#### [예시: Safe State Example]

## **Haberman's Algorithm**

- Dijkstra's Algorithm을 여러 종류의 자원을 고려할 수 있도록 확장
  - Multiple Instances of Multiple Resource Types
- 동일하게 시스템이 항상 safe state을 유지하도록 함

## Deadlock Avoidance 장단점

### [장점]

• Deadlock의 발생을 막을 수 있음

#### [단점]

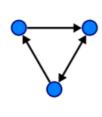
- · High Overhead
  - 。 항상 시스템을 감시하고 있어어야 함
- Low Resource Utilization
  - Safe state 유지 위해 사용되지 않는 자원 존재
- Not Practical
  - 프로세스/자원 수가 고정되어 있고, 최대 자원 사용량을 미리 알고 있다는 가정은 비현실적

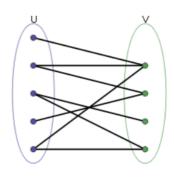
## Deadlock Detection (교착 상태 탐지)

Deadlock 방지를 위한 사전 작업을 하지 않고, 주기적으로 Deadlock 이 발생했는지 확인 후 복구

## **Resource Allocation Graph (RAG)**

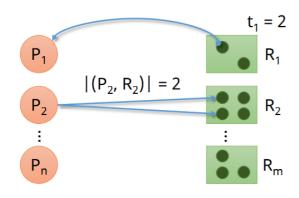
- Deadlock 검출을 위해 사용되는 그래프
- · Directed, bipartite graph





## [정의]

- ullet Node  $N=\{N_p,N_r\}$ 
  - $\circ$  프로세스 집합  $N_p = \{P_1, P_2, \dots, P_n\}$



- $\circ$  자원 집합  $N_r = \{R_1, R_2, \ldots, R_n\}$
- ullet Edge e:  $N_p$ 와  $N_r$  사이에만 존재
  - $\circ \ e = (P_i, R_i)$ : 자원 요청
  - $\circ \ e = (R_j, P_i)$ : 자원 할당
- $R_k$ : k 타입의 자원
- $t_k$ :  $R_k$ 의 단위 자원 수
- |(a,b)|: edge (a,b)의 수

## **Deadlock Detection Method: Graph Reduction**

주어진 RAG에서 edge를 하나씩 지워나가면서 Deadlock을 탐지하는 방법

#### [방법]

- 1. Unblocked Process에 연결된 모든 edge 제거
  - Unblocked Process: 필요한 자원을 모두 할당 받을 수 있는 프로세스
    - ▼ 수학적 정의

Process P is unblocked if it satisfies  $orall j(|P_i,R_j)| \leq t_j - \sum_{allk} |(R_j,P_k)|)$ 

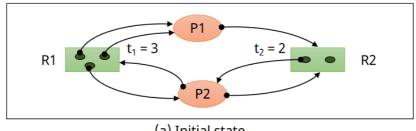
 $P_i$ 가 요청하는 모든 자원 수  $\leq$  남은 자원 수

2. Unblocked Process가 존재하지 않을 때까지 📶 반복

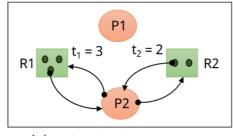
### [Deadlock 판단 기준]

- Completely Reduced: 모든 edge가 제거됨
  - Deadlock에 빠진 프로세스가 없음
- Irreducible: 지울 수 없는 edge가 존재 (자원을 할당 받을 수 없는 프로세스 존재)
  - 。 하나 이상의 프로세스가 deadlock 상태

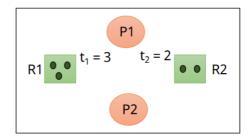
#### [Example 1]



(a) Initial state

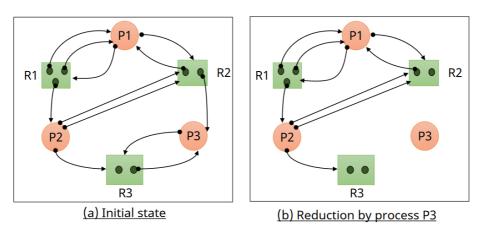


(b) Reduction by process P1



(c) Reduction by process P2

## [Example 2]



P3 외 Unblocked Process 없음

### [특징]

• High Overhead: 검사 횟수 또는 Node 수가 많은 경우

### **Deadlock Avoidance vs Detection**

- Deadlock Avoidance
  - 최악의 경우를 생각
  - 。 앞으로 일어날 일을 고려해 예방하기 때문에 Deadlock 발생하지 않음
- · Deadlock Detection
  - 최선의 경우를 생각

。 현재 상태만 고려하기 때문에 Deadlock 발생 시 Recovery 과정 필요

## Deadlock Recovery (교착 상태 복구)

## Deadlock을 검출한 후 해결하는 과정

- Process Termination
  - Deadlock 상태에 있는 프로세스 강제 종료, 이후 재시작
- Resource Preemption
  - Deadlock 상태 해결 위해 선점할 자원 선택, 해당 자원을 갖고 있는 프로세스에서 자원을 뺏고 강제 종료

#### **Process Termination**

Deadlock 상태인 프로세스 중 일부 종료

#### [Termination Cost Model]

- 종료 시킬 Deadlock 상태의 프로세스 선택
- Termination Cost 기준: 시스템에 맞게 선택, cost가 최소화되도록 선택
  - 프로세스 우선순위, 프로세스 종류, 총 수행 시간, 남은 수행 시간, 종료 비용 등

#### [종료 프로세스 선택 기준 예시]

- Lowest Termination Cost Process First
  - o cost를 정한 후, 제일 적은 비용이 드는 프로세스를 먼저 종료
  - 。 장점: 단순하고 계산에 필요한 오버헤드 적음
  - 단점: 불필요한 프로세스가 종료될 가능성이 높음
- Minimum Cost Recovery
  - 최소 비용으로 deadlock 상태를 해소할 수 있는 프로세스를 먼저 종료
  - 장점: 최소 비용이 들도록 최고의 선택을 할 수 있음
  - $\circ$  단점: 모든 경우의 수를 고려해야 하기 때문에 복잡하고 오버헤드가 높음  $O(2^k)$

## **Resource Preemption**

Deadlock 상태 해결 위해 선점할 자원 선택, 해당 자원을 갖고 있는 프로세스를 강제 종료

- Deadlock 상태가 아닌 프로세스가 종료될 수 있음
- 해당 프로세스는 이후 재시작 됨

#### [선점 자원 선택 기준]

- Preemption Cost Model 필요
- Minimum Cost Recovery Method 사용

## **Checkpoint Restart Method**

프로세스 수행 중 특정 지점(checkpoint)마다 context 저장, 해당 프로 세스가 강제 종료 되면 가장 최근의 checkpoint에서 재시작

