Chapter 5

교착상태

Deadlock Resolution



Deadlock





Deadlock의 개념

Blocked/Asleep state

- 프로세스가 특정 이벤트를 기다리는 상태
- 프로세스가 필요한 자원을 기다리는 상태

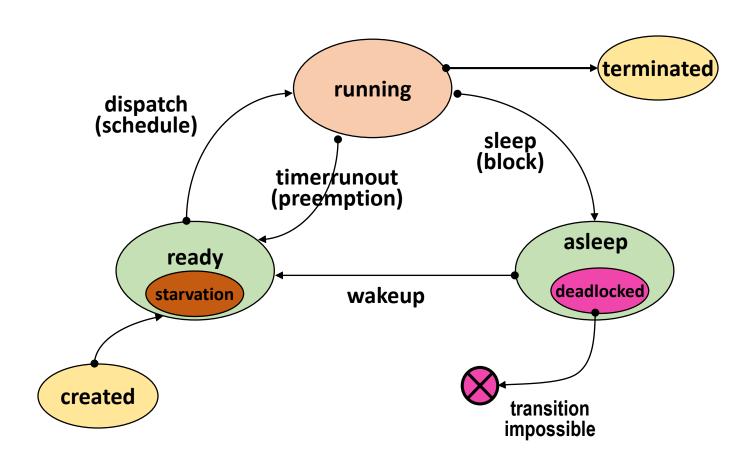
Deadlock state

- 프로세스가 발생 가능성이 없는 이벤트를 기다리는 경우
 - 프로세스가 deadlock 상태에 있음
- 시스템 내에 deadlock에 빠진 프로세스가 있는 경우
 - 시스템이 deadlock 상태에 있음

Deadlock vs Starvation



Deadlock의 개념





자원의 분류

- 일반적 분류
 - Hardware resources vs Software resources
- 다른 분류 법
 - 선점 가능 여부에 따른 분류
 - 할당 단위에 따른 분류
 - 동시 사용 가능 여부에 따른 분류
 - 재사용 가능 여부에 따른 분류



선점 가능 여부에 따른 분류

Preemptible resources

- 선점 당한 후, 돌아와도 문제가 발생하지 않는 자원
- Processor, memory 등

Non-preemptible resources

- 선점 당하면, 이후 진행에 문제가 발생하는 자원
 - Rollback, restart등 특별한 동작이 필요
- E.g., disk drive 등



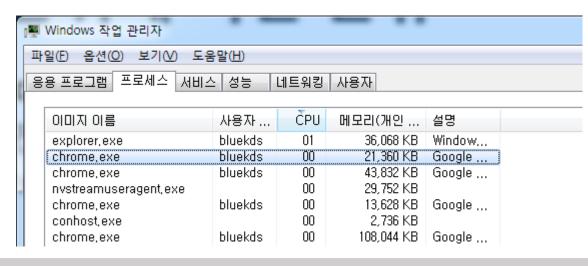
할당 단위에 따른 분류

- Total allocation resources
 - 자원 전체를 프로세스에게 할당
 - E.g., Processor, disk drive 등
- Partitioned allocation resources

• 하나의 자원을 여로 조작으로 나누어, 여러 프로세스

들에게 할당

• E.g., Memory 등





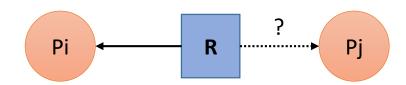
동시 사용 가능 여부에 따른 분류

Exclusive allocation resources

- 한 순간에 한 프로세스만 사용 가능한 자원
- E.g., Processor, memory, disk drive 등

Shared allocation resource

- 여러 프로세스가 동시에 사용 가능한 자원
- E.g., Program(sw), shared data 등





재사용 가능 여부에 따른 분류

SR (Serially-reusable Resources)

- 시스템 내에 항상 존재 하는 자원
- 사용이 끝나면, 다른 프로세스가 사용 가능
- E.g., Processor, memory, disk drive, program 등

CR (Consumable Resources)

- 한 프로세스가 사용한 후에 사라지는 자원
- E.g., signal, message 등





Deadlock과 자원의 종류

- Deadlock을 발생시킬 수 있는 자원의 형태
 - Non-preemptible resources
 - Exclusive allocation resources
 - Serially reusable resources
 - * 할당 단위는 영향을 미치지 않음
- CR을 대상으로 하는 Deadlock model
 - 너무 복잡!



Deadlock 발생의 예

- 2개의 프로세스 (P1, P2)
- 2개의 자원 (R1, R2)

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 ←				



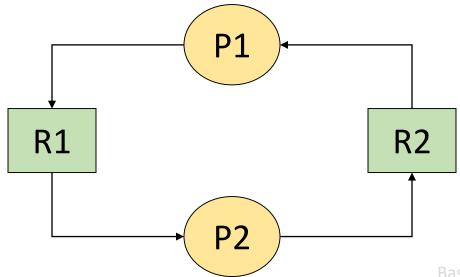
Graph Model

Node

• 프로세스 노드(P1, P2), 자원 노드(R1, R2)

Edge

- R_i → P_i : 자원 R_i 이 프로세스 P_i 에 할당 됨
- P_i → R_j : 프로세스 P_i 가 자원 R_j을 요청 (대기 중)





Base images from Prof. Seo's slides

State Transition Model

• 예제

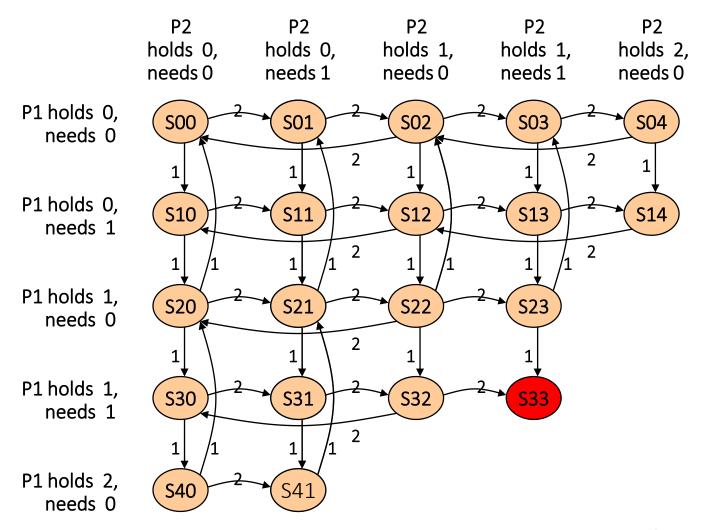
- 2개의 프로세스와 A type의 자원 2개(unit) 존재
- 프로세스는 한번에 자원 하나만 요청/반납 가능

State

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



State Transition Model





Deadlock 발생 필요 조건

Exclusive use of resources

자원의 특성

- Non-preemptible resources
- Hold and wait (Partial allocation)
 - 자원을 하나 hold하고 다른 자원 요청
- Circular wait

프로세스의 특성



Deadlock 해결 방법

- Deadlock <u>prevention</u> methods
 - 교착상태 예방
- Deadlock <u>avoidance</u> method
 - 교착상태 회피
- Deadlock <u>detection</u> and deadlock <u>recovery</u> methods
 - 교착상태 탐지 및 복구



- 4개의 deadlock 발생 필요 조건 중 하나를 제거
 - Exclusive use of resources
 - Non-preemptible resources
 - Hold and wait (Partial allocation)
 - Circular wait
- Deadlock이 절대 발생하지 않음



- 모든 자원을 공유 허용
 - Exclusive use of resources 조건 제거
 - 현실적으로 불가능
- 모든 자원에 대해 선점 허용
 - Non-preemptible resources 조건 제거
 - 현실적으로 불가능
 - 유사한 방법
 - 프로세스가 할당 받을 수 없는 자원을 요청한 경우, 기존에 가지고 있던 자원을 모두 반납하고 작업 취소
 - 이후 처음 (또는 check-point) 부터 다시 시작
 - 심각한 자원 낭비 발생 →비현실적



- 필요 자원 한번에 모두 할당 (Total allocation)
 - Hold and wait 조건 제거
 - 자원 낭비 발생
 - 필요하지 않은 순간에도 가지고 있음
 - 무한 대기 현상 발생 가능

• Circular wait 조건 제거

- Totally allocation을 일반화 한 방법
- 자원들에게 순서를 부여
- 프로세스는 순서의 증가 방향으로만 자원 요청 가능
- 자원 낭비 발생



- 4개의 deadlock 발생 필요 조건 중 하나를 제거
- Deadlock이 절대 발생하지 않음
- 심각한 자원 낭비 발생
 - Low device utilization
 - Reduced system throughput
- 비현실적



- 시스템의 상태를 계속 감시
- 시스템이 deadlock 상태가 될 가능성이 있는 자원 할당 요청 보류
- 시스템을 항상 safe state로 유지



Safe state

- 모든 프로세스가 정상적 종료 가능한 상태
- Safe sequence가 존재
 - Deadlock상태가 되지 않을 수 있음을 보장

Unsafe state

- Deadlock 상태가 될 가능성이 있음
- 반드시 발생한다는 의미는 아님



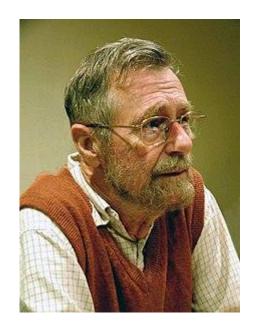
• 가정

- 프로세스의 수가 고정됨
- 자원의 종류와 수가 고정됨
- 프로세스가 요구하는 자원 및 최대 수량을 알고 있음
- 프로세스는 자원을 사용 후 반드시 반납한다

Not practical



- Dijkstra's algorithm
 - Banker's algorithm
- Habermann's algorithm



Edsger Wybe Dijkstra



- Dijkstra's banker's algorithm
 - Deadlock avoidance를 위한 간단한 이론적 기법
 - 가정
 - 한 종류(resource type) 의 자원이 여러 개(unit)
 - 시스템을 항상 safe sate로 유지



Dijkstra's banker's algorithm

- 1 resource type R, 10 resource units, 3 processes
- Safe state example

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



- Available resource units: 2
- 실행 종료 순서 : P1 → P3 → P2 (Safe sequence)
- 현재 상태에서 안전 순서가 하나이상 존재하면 안전 상태임



Dijkstra's banker's algorithm

- 1 resource type R, 10 resource units, 3 processes
- Unsafe state example

Process-ID	Max. Claim	Cur. Alloc.	Additional Need
P1	5	1	4
P2	9	5	4
Р3	7	2	5



- Available resource units: 3
- No safe sequence
- 임의의 순간에 세 프로세스들이 모두 세 개 이상의 단위 자원을 요청하는 경우 시스템은 교착상태 놓이게 됨



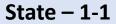
Dijkstra's banker's algorithm (example)

• 1 resource type R, 10 resource units, 3 processes

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



- ◆ When the process P1 requests a resource unit in State-1,
 - There exists safe sequence P1 \rightarrow P3 \rightarrow P2, after allocation
- ◆ Accept the request, because State-1-1 is also safe state



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



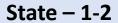
Dijkstra's banker's algorithm (example)

• 1 resource type R, 10 resource units, 3 processes

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



- When the process P2 requests a resource unit in State-1,
 - No safe sequence, after allocation
- ◆ Reject the request, because State-1-2 is unsafe



Process-ID	Max. Claim	Cur. Alloc.	Additional Need
P1	3	1	2
P2	9	6	3
P3	5	2	3



- Habermann's algorithm
 - Dijkstra's algorithm의 확장
 - 여러 종류의 자원 고려
 - Multiple resource types
 - Multiple resource units for each resource type
 - 시스템을 항상 safe sate로 유지



- Habermann's algorithm (Example)
 - 3 types of resources: Ra, Rb, Rc
 - Number of resource units for each type: (10, 5, 7)
 - 5 processes

Max. claim of each process

Dunana ID	Max. claim					
Process-ID	Ra Rb Rc					
P1	7 5 3					
P2	3 2 2					
P3	9 0 2					
P4	2 2 2					
P5	4 3 3					



Habermann's algorithm (Example)

Process-ID	Max. Claim		Cur. Alloc.			Additional Need			
	Ra	Rb	Rc	Ra	Rb	Rc	Ra	Rb	Rc
P1	7	5	3	0	1	0	7	4	3
P2	3	2	2	2	0	0	1	2	2
P3	9	0	2	3	0	2	6	0	0
P4	2	2	2	2	1	1	0	1	1
P5	4	3	3	0	0	2	4	3	1



- Available resource units: (3, 3, 2)
- ◆ Safe sequence: $P2 \rightarrow P4 \rightarrow P1 \rightarrow P3 \rightarrow P5$
 - Safe state because there exist a safe sequence



Habermann's algorithm (Example)

- ◆ When the process P2 requests (1, 0, 2) in State-2,
 - There exists a safe sequence (P2 \rightarrow P4 \rightarrow P1 \rightarrow P3 \rightarrow P5)
- Accept the request, because State-2-1 is safe

State-2-1

Process-ID	Max. Claim			Cur. Alloc.			Additional Need		
	Ra	Rb	Rc	Ra	Rb	Rc	Ra	Rb	Rc
P1	7	5	3	0	1	0	7	4	3
P2	3	2	2	3	0	2	0	2	0
P3	9	0	2	3	0	2	6	0	0
P4	2	2	2	2	1	1	0	1	1
P5	4	3	3	0	0	2	4	3	1



Habermann's algorithm (Example)

- ◆ When the process P1 requests (0, 3, 0) in State-2,
 - No safe sequence, after allocation
- Reject the request, because State-2-2 is unsafe state

State-2-2

Process-ID	Max. Claim			Cur. Alloc.			Additional Need		
	Ra	Rb	Rc	Ra	Rb	Rc	Ra	Rb	Rc
P1	7	5	3	0	4	0	7	1	3
P2	3	2	2	2	0	0	1	2	2
P3	9	0	2	3	0	2	6	0	0
P4	2	2	2	2	1	1	0	1	1
P5	4	3	3	0	0	2	4	3	1



• Daedlock의 발생을 막을 수 있음

- High overhead
 - 항상 시스템을 감시하고 있어야 한다
- Low resource utilization
 - Safe state 유지를 위해, 사용 되지 않는 자원이 존재
- Not practical
 - 가정
 - 프로세스 수, 자원 수가 고정
 - 필요한 최대 자원 수를 알고 있음

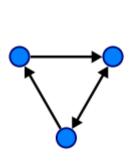


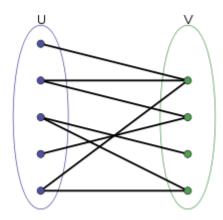
Deadlock Detection

- Deadlock 방지를 위한 사전 작업을 하지 않음
 - Deadlock이 발생 가능
- 주기적으로 deadlock 발생 확인
 - 시스템이 deadlock 상태인가?
 - 어떤 프로세스가 deadlock 상태인가?
- Resource Allocation Graph (RAG) 사용



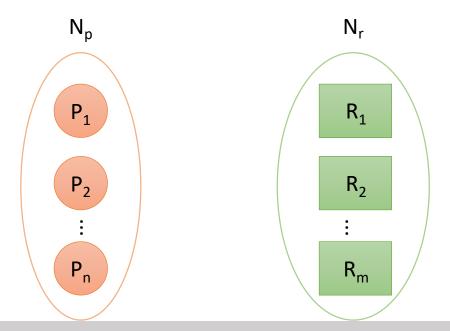
- Resource Allocation Graph (RAG)
 - Deadlock 검출을 위해 사용
 - Directed, bipartite Graph





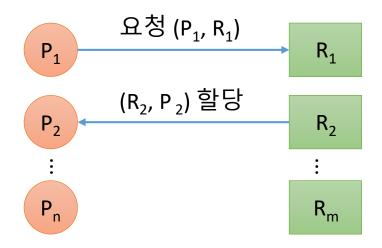


- Resource Allocation Graph (RAG)
 - Directed graph G = (N,E)
 - $N = \{ N_p, N_r \}$ where
 - N_p is the set of processes = {P1, P2, ..., Pn}
 and N_r is the set of resources = {R1, R2, ..., Rm}



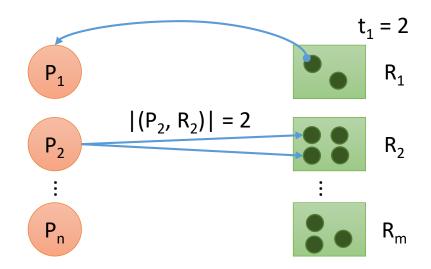


- Resource Allocation Graph (RAG)
 - Edge는 N_p 와 N_r 사이에만 존재
 - e = (P_i, R_i) : 자원 요청
 - e = (R_i, P_i) : 자원 할당



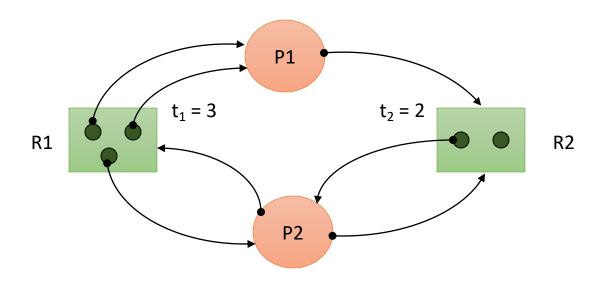


- Resource Allocation Graph (RAG)
 - R_k: j type의 자원
 - t_k: R_k의 단위 자원 수
 - For each $R_k \in N_r$. $\exists t_k$ which is the number of units of R_k
 - |(a,b)| : (a,b) edge의 수





RAG example





Graph reduction

• 주어진 RAG에서 edge를 하나씩 지워가는 방법

Completely reduced

- 모든 edge가 제거 됨
- Deadlock에 빠진 프로세스가 없음

Irreducible

- 지울 수 없는 edge가 존재
- 하나 이상의 프로세스가 deadlock 상태



- Graph reduction
 - Unblocked process
 - 필요한 자원을 모두 할당 받을 수 있는 프로세스

 \square The process P_i is unblocked if it satisfies

$$\forall j (|(P_i, R_j)| \le t_j - \sum_{a \parallel k} |(R_j, P_k)|)$$



Graph reduction procedure

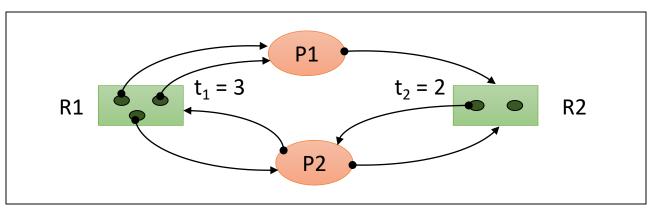
- ① Unblocked process에 연결 된 모든 edge를 제거
- ② 더 이상 unblocked process가 없을 때까지 ① 반복

• 최종 Graph에서

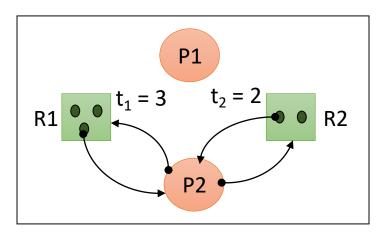
- 모든 edge가 제거 됨 (Completely reduced)
 - 현재 상태에서 deadlock이 없음
- 일부 edge가 남음 (irreducible)
 - 현재 deadlock이 존재



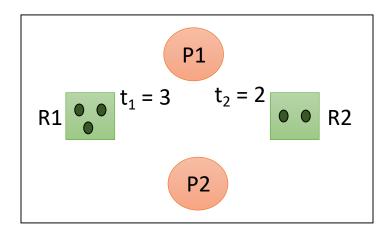
Graph Reduction (example 1)



(a) Initial state



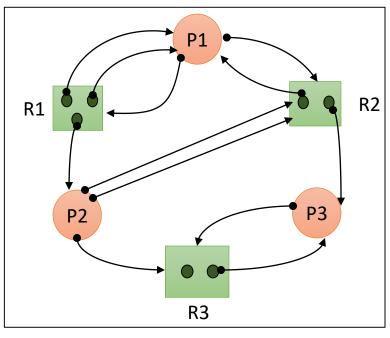
(b) Reduction by process P1



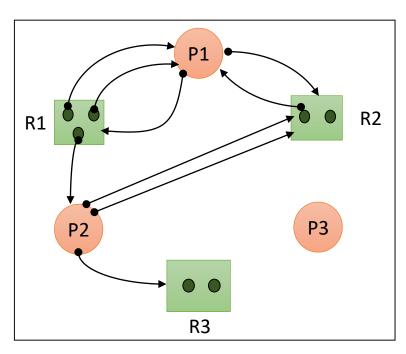
(c) Reduction by process P2



Graph Reduction (example 2)







(b) Reduction by process P3



Graph Reduction

- High overhead
 - 검사 주기에 영향을 받음
 - Node의 수가 많은 경우
- Low overhead deadlock detection methods (Special case)
 - Case-1) Single-unit resources
 - Cycle detection
 - Case-2) Single-unit request in expedient state
 - Knot detection

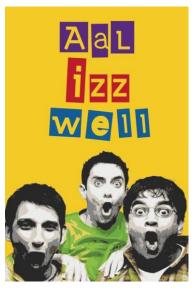


Deadlock Avoidance vs Detection

Deadlock avoidance

- 최악의 경우를 생각
 - 앞으로 일어날 일을 고려
- Deadlock이 발생 하지 않음

- 최선의 경우를 생각
 - 현재 상태만 고려
- Deadlock 발생 시 Recovery 과정이 필요







• Deadlock을 검출 한 후 해결 하는 과정

- Deadlock recovery methods
 - Process termination
 - Deadlock 상태에 있는 프로세스를 종료 시킴
 - 강제 종료 된 프로세스는 이후 재시작 됨
 - Resource preemption
 - Deadlock 상태 해결 위해 선점할 자원 선택
 - 선정 된 자원을 가지고 있는 프로세스에서 자원을 빼앗음
 - 자원을 빼앗긴 프로세스는 강제 종료 됨



- Process termination
 - Deadlock 상태인 프로세스 중 일부 종료
 - Termination cost model
 - 종료 시킬 deadlock 상태의 프로세스 선택
 - Termination cost
 - 우선순위 / Process priority
 - 종류 / Process type
 - 총 수행 시간 / Accumulated execution time of the process
 - 남은 수행 시간 / Remaining time of the process
 - 종료 비용 / Accounting cost
 - Etc.



- Process termination
 - 종료 프로세스 선택
 - Lowest-termination cost process first
 - Simple
 - Low overhead
 - 불필요한 프로세스들이 종료 될 가능성이 높음
 - Minimum cost recovery
 - 최소 비용으로 deadlock 상태를 해소 할 수 있는 process 선택
 - 모든 경우의 수를 고려 해야 함
 - Complex
 - High overhead
 - O(2^k)



Resource preemption

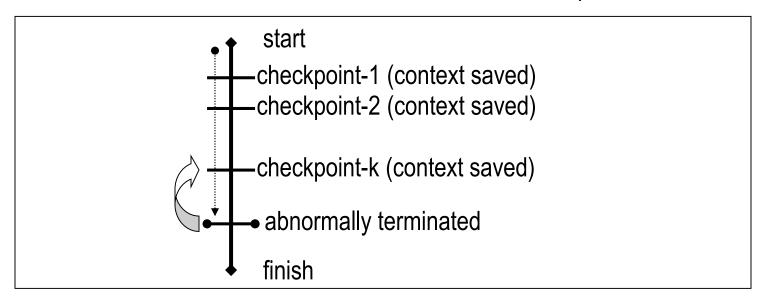
- Deadlock 상태 해결을 위해 선점할 자원 선택
- 해당 자원을 가지고 있는 프로세스를 종료 시킴
 - Deadlock 상태가 아닌 프로세스가 종료 될 수도 있음
 - 해당 프로세스는 이후 재시작 됨

• 선점할 자원 선택

- Preemption cost model 이 필요
- Minimum cost recovery method 사용
 - O(r)



- Checkpoint-restart method
 - 프로세스의 수행 중 특정 지점(checkpoint) 마다 context를 저장
 - Rollback을 위해 사용
 - 프로세스 강제 종료 후, 가장 최근의 checkpoint에서 재시작







• Deadlock의 개념

• Deadlock model (표현법)

- Deadlock 해결 방법들
 - Deadlock prevention
 - Deadlock avoidance
 - Deadlock detection and recovery

