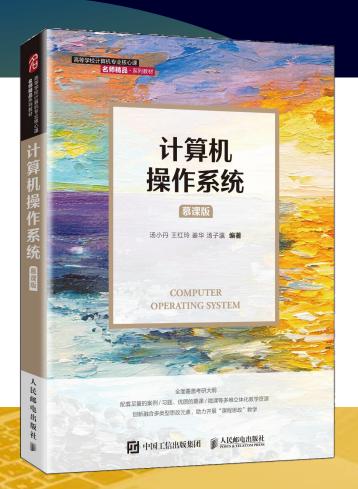
### 经典教材《计算机操作系统》最新版

# 第4章 进程同步

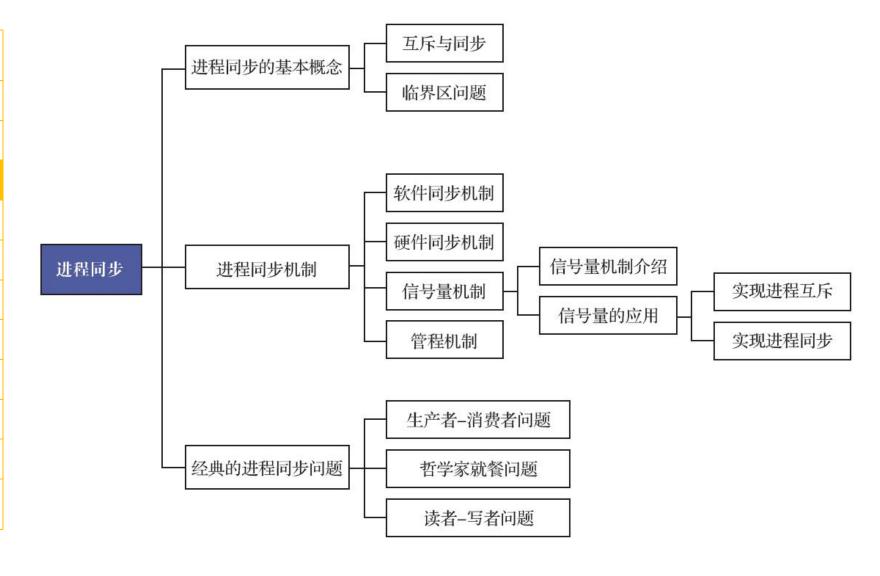
主讲教师: 李灵慧





## os 第4章知识导图

第1章	操作系统引论	
第2章	进程的描述与控制	
第3章	处理机调度与死锁	
第4章	进程同步	
第5章	存储器管理	
第6章	虚拟存储器	
第7章	输入/输出系统	
第8章	文件管理	
第9章	磁盘存储器管理	
第10章	多处理机操作系统	
第11章	虚拟化和云计算	
第12章	保护和安全	

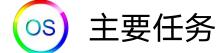




- os) 4.1 进程同步的概念
- os) 4.2 软件同步机制
- os) 4.3 硬件同步机制
- os) 4.4 信号量机制
- os) 4.5 管程机制
- os) 4.6 经典进程的同步问题
- os) 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

## 



使并发执行的诸进程之间能有效地共享资源和相互合作,从而使程序的执行具有可再现性。

## os)进程间的制约关系

- 间接相互制约关系(互斥关系)
  - 进程互斥使用临界资源
- 直接相互制约关系(同步关系)
  - 进程间相互合作



#### 临界资源

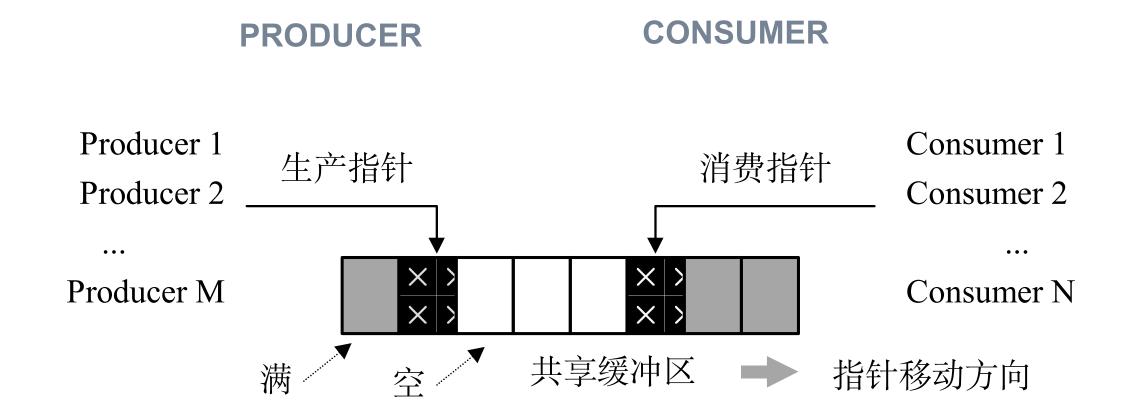
- 系统中某些资源一次只允许一个 进程使用,称这样的资源为临界 资源或互斥资源或共享变量。
- 诸进程间应采取互斥方式,实现 对这种资源的共享。

## **③** 进程同步的概念

- ▶ 进程并行运行时相互制约 (进程发消息限制另一进程运行),而制约关系归结为互斥和同步
- ▶ 同步——指两个事件的发生有着某种时序上的关系(先,后)
- ▶ 互斥——资源的使用要排它使用,防止竞争冲突(不同时使用,但 无先后次序)(作为一种特殊同步)

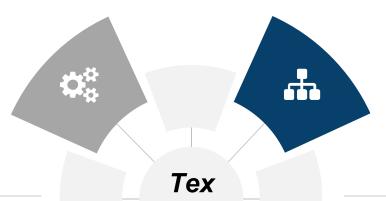


## os) 数据不一致例子: 生产者-消费者问题



#### os 共享变量

缓冲池buffer: 用数组来表示具有n个缓冲 区的缓冲池

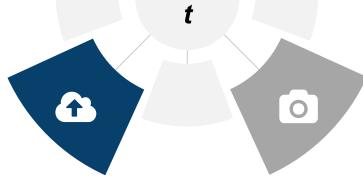


### 输出指针out:

指示下一个可获取产品的缓冲区, 每当<mark>消费者进程</mark>取走一个产品后, 输出指针加1,初值为0

#### 输入指针in:

指示下一个可投放产品的缓冲区,每当生产者进程生产并投放一个产品后,输入指针加1,初值为0



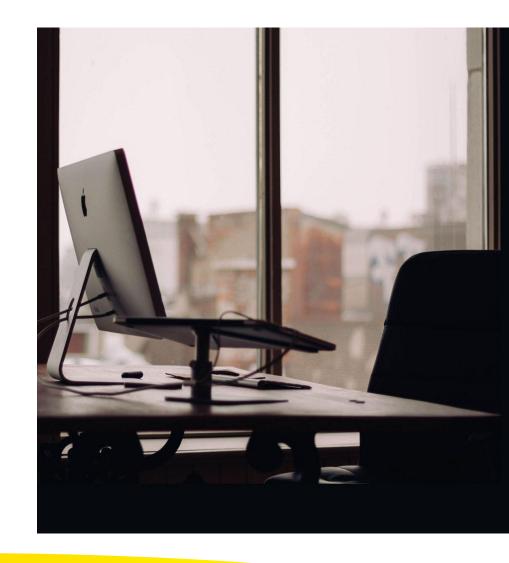
### 整型变量count:

初值为0,表示缓冲区中的 产品个数



## 生产者进程: producer()

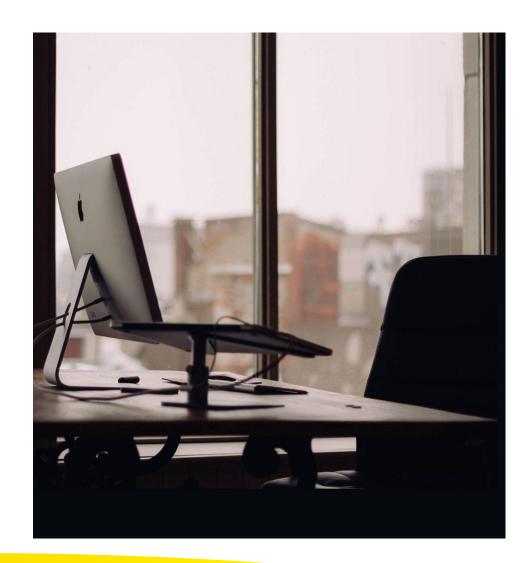
```
void producer( ) {
   while(1){
      produce an item in nextp;
       while (count == n)
       ; // do nothing
       // add an item to the buffer
       buffer[in] = nextp;
       in = (in + 1) \% n;
       count++;
```





## ○S 消费者进程: consumer()

```
void consumer() {
   while(1){
       while (count == 0)
         ; // do nothing
          // remove an item from the buffer
          nextc = buffer[out];
       out = (out + 1) \% n;
       count --;
       consumer the item in nextc;
```



## count++和count--的机器语言

#### count++:

• R1=count; 1

• R1=R1+1; 2

• count=R1; 3

#### count--:

• R2=count; 4

• R2=R2-1; 5

• count=R2; 6

### Count初值为4,并发执行produce()和consume()进程

执行次序	结果	是否正确
123456	4	是
142536	3	否
145263	5	否

解决方法: 下列语句必须被原子性地执行

counter++;

counter--;

## os 临界区

▶ 临界区: 进程中涉及临界资源的代码段

▶ 进入区: 用于检查是否可以进入临界区的代码段。

▶ 退出区:将临界区正被访问的标志恢复为未被访

临界资源

问标志。

▶ 剩余区: 其他代码

一个访问临界资源的循环进程的描述

While(TRUE){

进入区

临界区

退出区

剩余区

```
item nextConsumed;
while (1) {
while (counter == 0)
; /* do nothing */
nextConsumed = buffer[out];
out = (out + 1) % BUFFER_SIZE;
counter--;
临界区
```



#### 空闲让进

> 当无进程处于临 界区,应允许一 个请求进入临界 区的进程立即进 入自己的临界区;

### 忙则等待



> 已有进程处于其 临界区, 其它试 图进入临界区的 进程必须等待;

#### 有限等待



> 等待进入临界 区的进程不能" 死等";

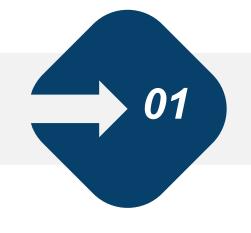
### 让权等待



> 不能进入临界区 的进程, 应释放 CPU(如转换到 阻塞状态)

## **○**<br/> 进程同步机制

#### 软件同步机制



- 使用编程方法解决临界区问题
- 有难度、具有局限性,现在很少采用

### 硬件同步机制



使用特殊的硬件 指令,可有效实 现进程互斥

### 信号量机制



一种有效的进程同步机制,已被广泛应用

### 管程机制



新的进程同步机制



- os) 4.1 进程同步的概念
- ○S 4.2 软件同步机制
- os) 4.3 硬件同步机制
- os) 4.4 信号量机制
- os) 4.5 管程机制
- os) 4.6 经典进程的同步问题
- os) 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

## ○S)软件同步机制-Peterson解决方案

### 共享变量:

```
int turn = 0;
turn == i ; //表示 Pi 能进入临界区
j = 1-i;
boolean flag[2];
flag [0] = flag [1] = false;
                        //初值
flag [i] = true ; //表示Pi 准备进入临界区
```

满足三个需求;解决了两个进程的临界区 问题。

空闲进入、忙则等待、有限等待、让权等待

#### 进程 Pi

```
do {
       flag [i]:= true;
       turn = j;
       while (flag [j] and turn = j) do no op;
       临界区
       flag [i] = false;
       剩余区
       } while (1);
```



## ○S)软件同步机制-Peterson解决方案

```
进程 P0
do {
   flag [0]:= true;
   turn = 1;
   while (flag [1] and turn == 1) do no op;
   临界区
   flag [0] = false;
   剩余区
   } while (1);
```

```
进程 P1
do {
   flag [1]:= true;
   turn = 0;
   while (flag [0] and turn == 0) do no op;
   临界区
   flag[1] = false;
   剩余区
   } while (1);
```

满足三个需求;解决了两个进程的临界区问题。 空闲进入、忙则等待、有限等待、让权等待



- os) 4.1 进程同步的概念
- (OS) 4.2 软件同步机制
- os) 4.3 硬件同步机制
- os) 4.4 信号量机制
- os) 4.5 管程机制
- os) 4.6 经典进程的同步问题
- os) 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

## **回** 硬件同步机制



- >进入锁测试之前关闭中断,完成锁测试并上锁之后才打开中断
- >可有效保证互斥,但存在许多缺点
  - os) Test-and-Set指令
    - os) Swap指令
      - os) 缺点:
        - ▶不符合"让权等待"原则,浪费CPU时间
        - ▶很难解决复杂的同步问题

### Test-and-Set指令实现互斥

> 原子地检查和修改字的内容

```
boolean TestAndSet(Boolean *lock)
      boolean old = *lock;
      *lock = TRUE;
      return old;
```

```
> 共享数据:
boolean lock = FALSE;
➤ 进程 Pi
do {
      while (TestAndSet(lock));
       critical section
       lock = FALSE;
       remainder section
```

## os Swap指令实现互斥

### > 原子地交换两个变量

```
void Swap(boolean *a, boolean *b) {
    boolean temp = *a;
    *a = *b;
    *b = temp;
}
```

### > 共享数据 (初始化为 false):

```
boolean lock;
boolean waiting[n];
```

```
▶ 进程 Pi
do {
       key = true;
       do {
             Swap(lock,key);
        }while (key != false)
        临界区
       lock = false;
       剩余区
      }while(true)
```



- os) 4.1 进程同步的概念
- (os) 4.2 软件同步机制
- os) 4.3 硬件同步机制
- os) 4.4 信号量机制
- os) 4.5 管程机制
- os) 4.6 经典进程的同步问题
- os) 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

## os 信号量机制



1965年,由荷兰学者迪科斯彻Dijkstra提出(P、V分别代表荷兰语的Proberen (test)和Verhogen (increment)),是一种卓有成效的进程同步机制。

#### 信号量-软件解决方案:

- 保证两个或多个代码段不被并发调用
- 在进入关键代码段前,进程必须获取一个信号量,否则不能运行
- 执行完该关键代码段,必须释放信号量
- 信号量有值,为正说明它空闲,为负说明其忙碌

#### 类型

- ▶ 整型信号量
  ▶ 记录型信号量
  ▶ AND型信号量
- ▶ 信号量集

## ○S 迪科斯彻(1930-2002)



艾兹格·W·迪科斯彻(Edsger Wybe Dijkstra)

- ➤ 信号量和PV原语发明者
- ▶ 解决了"哲学家就餐"问题
- ➤ 最短路径算法(SPF)和**银行家算法**的创造者
- > 结构程序设计之父
- ➤ THE操作系统设计者和开发者



与D. E. Knuth并称为这个时代最伟大的计算机科学家



- ➤ 信号量S-整型变量
- ▶ 提供两个不可分割的[原子操作]访问信号量

```
wait(S):
    while s<=0; /*do no-op*/
    s:=s-1;
signal(S):
    s:=s+1;</pre>
```

- ➤ Wait(s)又称为P(S)
- ➤ Signal(s)又称为V(S)
- > 缺点: 进程忙等



## 记录型信号量:去除忙等的信号量

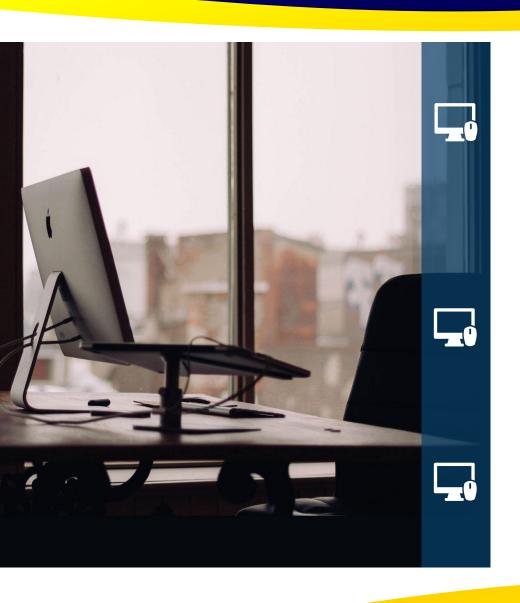
每个信号量S除一个整数值S.value外,还有一个进程等待队列S.list,存放阻塞在该信号量的各个进程PCB

- ➤ 信号量只能通过初始化和两个标准的原语PV来访问 - 作为OS 核心代码执行,不受进程调度的 打断
- 初始化指定一个非负整数值,表示空闲资源总数(又称为"资源信号量") 若为非负值表示当前的空闲资源数,若为负值其绝对值表示当前等待临界区的进程数。

```
typedef struct {
       int value;
       struct process control block *list;
}semaphore;
```

```
wait(semaphores *S) {
                                  //请求一个单位的资源
     S->value --:
                                  //资源减少一个
     if (S->value<0) block(S->list)
                                 //进程自我阻塞
signal(semaphores *S)
                                  //释放一个单位资源
    S->value++;
                                  //资源增加一个
    if (S->value<=0) wakeup(S->list); //唤醒等待队列中的一个进程
```

## os AND型信号量



AND型信号量同步的基本思想:将进程在整个运行过程中需要的所有资源,一次性全部分配给进程,待进程使用完后再一起释放。

对若干个临界资源的分配,采用原子操作。

在wait(S)操作中增加了一个"AND"条件,故称之为AND同步,或同时wait(S)操作,即Swait(Simultaneous wait)。

## os AND型信号量操作定义

```
Swait(S1, S2, ..., Sn) {
   while (TRUE) {
      if (Si>=1 && ... && Sn>=1) {
        for (i = 1; i < = n; i++) Si--;;
         break;
       else {
       place the process in the waiting
queue associated with the first Si found
with Si<1, and set the program count of
this process to the beginning of Swait
operation
```

```
Ssignal(S1, S2, ..., Sn) {
   while (TRUE) {
      for (i=1; i<=n;i++) {
        Si++;
      Remove all the process
waiting in the queue associated
with Si into the ready queue.
```

#### os 信号量集

- 在记录型信号量中,wait或signal仅能对某类临界资源进行一个单位的申请和释放,当需要对N个单位进行操作时,需要N次wait/signal操作,效率低下
- ○S 扩充AND信号量:对进程所申请的所有资源以及每类资源不同的资源需求量,在一次P、V原语操作中完成申请或释放
  - ▶ 进程对信号量Si的测试值是该资源的分配下限值ti,即要求Si≥ti,否则不予分配。一旦允许分配,进程对该资源的需求值为di,即表示资源占用量,进行
    Si= Si-di操作
  - > Swait(S1, t1, d1, ..., Sn, tn, dn)
  - Ssignal(S1, d1, ..., Sn, dn)





### 利用信号量实现进程互斥

> 设置互斥信号量



利用信号量实现前趋关系



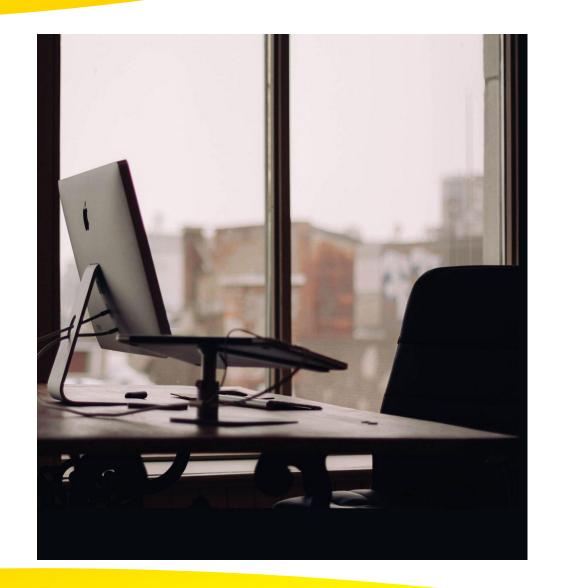
利用信号量实现进程同步

> 设置同步信号量



## os 利用信号量实现进程互斥

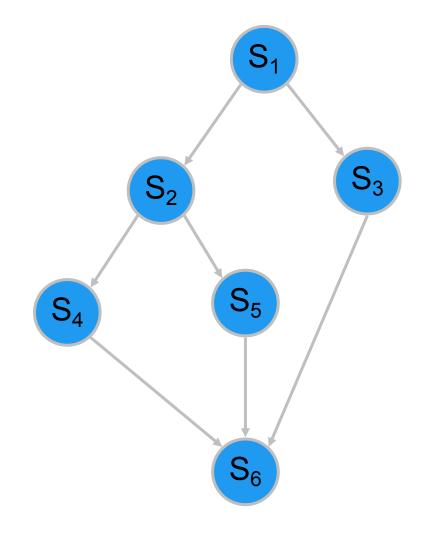
```
semaphore mutex;
mutex=1; // 初始化为 1
while(1)
 wait(mutex);
 临界区;
 signal(mutex);
 剩余区;
```





## os) 利用信号量实现前趋关系

```
main(){
 Semaphore a,b,c,d,e,f,g;
  a.value=0;b.value=0;c.value=0;
  d.value=0;e.value=0;f.value=0;g.value=0;
 cobegin
      { S1;signal(a);signal(b); }
      { wait(a);S2;signal(c);signal(d);}
      { wait(b);S3;signal(e); }
      { wait(c);S4;signal(f); }
      { wait(d);S5;signal(g); }
      { wait(e); wait(f); wait(g); S6; }
 coend
```



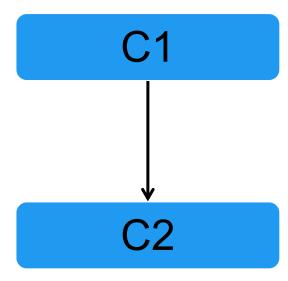


## os) 利用信号量实现进程同步

- > 实现各种同步问题
- ▶ 例子: P1和 P2 需要代码段 C1 比C2先运行 semaphores s=0; //主要用于传递消息

```
P1()
  C1;
  signal(s);
```

```
P2()
  wait(s);
  C2;
```





- os) 4.1 进程同步的概念
- (OS) 4.2 软件同步机制
- os) 4.3 硬件同步机制
- os) 4.4 信号量机制
- os) 4.5 管程机制
- os) 4.6 经典进程的同步问题
- os) 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

## 🥯 信号量机制的问题



#### 问题

- ▶需要程序员实现,编程 困难
- ▶维护困难
- ▶容易出错
  - wait/signal位置错
  - wait/signal不配对



#### 解决方法

- ▶由编程语言解决同步互斥问题
- ➤管程(1970s, Hoare和 Hansen)

信号量:分散式

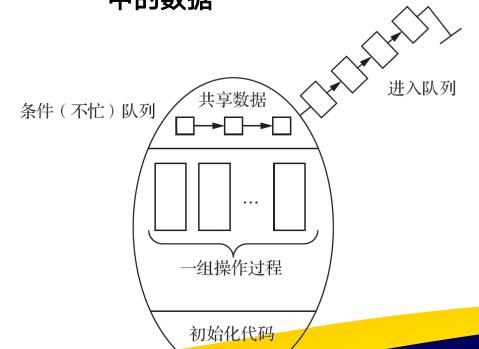
管 程:集中式

## os 管程



#### 管程定义

▶ 一个管程定义了一个数据结构 和能为并发进程所执行(在该 数据结构上)的一组操作,这 组操作能同步进程和改变管程 中的数据



## os

#### 语法描述如下:

```
/*管程名*/
Monitor monitor_name {
   share variable declarations; /*共享变量说明*/
                            /*条件变量说明*/
   cond declarations;
                            /*能被进程调用的过程*/
   public:
      void P1(.....) {......} /*对数据结构操作的过程*/
       void P2(.....) {.....}
       void (.....) {.....}
                            /*管程主体*/
                            /*初始化代码*/
   initialization code;
```

## os 管程功能



### 互斥

- ▶管程中的变量只能被管 程中的操作访问
- ▶任何时候只有一个进程 在管程中操作
- ▶类似临界区
- ▶由编译器完成



### 同步

- ▶条件变量
- ▶唤醒和阻塞操作





## condition x, y;



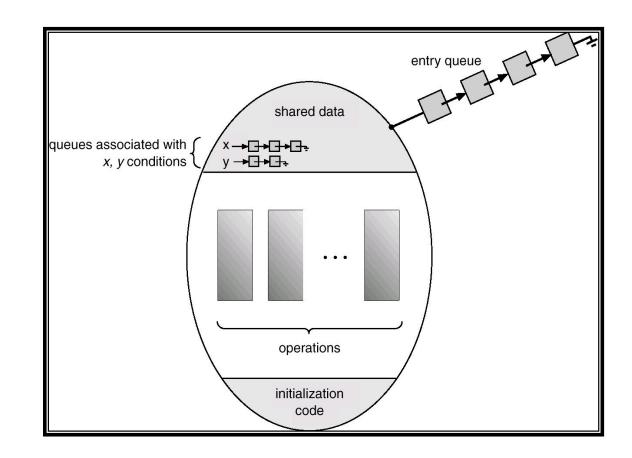
## 条件变量的操作

➤ 阻塞操作: wait

➤ 唤醒操作: signal

x.wait(): 进程阻塞直到另外一个进程调用x.signal()

x.signal(): 唤醒另外一个进程



## **今** 条件变量问题



### 管程内可能存在不止

- 1个进程。
- ➤例如:进程P调用 signal操作唤醒进程 Q后。



### 存在的可能处理方式:

- ▶P等待,直到Q离开管程或 等待另一条件(Hoare)。
- ➤Q等待,直到P离开管程或 等待另一条件(Hansen)。



- os) 4.1 进程同步的概念
- (OS) 4.2 软件同步机制
- os) 4.3 硬件同步机制
- os) 4.4 信号量机制
- os) 4.5 管程机制
- os) 4.6 经典进程的同步问题
- os) 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

- os
- 4.1 进程同步的概念
- os
- 4.2 软件同步机制
- os
- 4.3 硬件同步机制
- os
- 4.4 信号量机制
- os
- 4.5 管程机制
- os
- 4.6 经典进程的同步问题
- os
- 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

- 4.6.1 生产者-消费者问题
- 4.6.2 哲学家进餐问题
- 4.6.3 读者-写者问题



- 生产者-消费者问题是相互合作进程关系的一种抽象
- 利用记录型信号量实现:
  - ➤ 假定,在生产者和消费者之间的公用缓冲池中,具有n个缓冲区,可利用互斥信 号量mutex使诸进程实现对缓冲池的互斥使用:
  - 利用资源信号量empty和full分别表示缓冲池中空缓冲区和满缓冲区的数量。
  - 又假定这些生产者和消费者相互等效,只要缓冲池未满,生产者便可将消息送 入缓冲池: 只要缓冲池未空, 消费者便可从缓冲池中取走一个消息
- 其它解决方案: AND信号集、管程

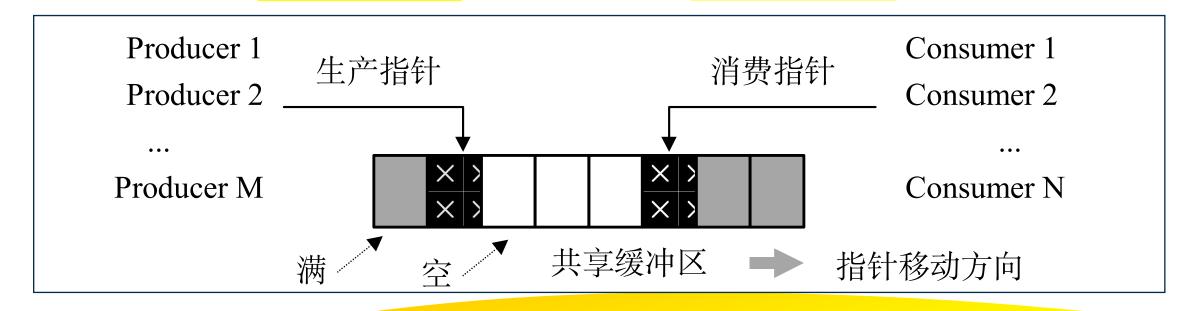


## os) 生产者-消费者问题描述

- ▶ 生产者(M个): 生产产品,并放入缓冲区
- ➤ 消费者(N个): 从缓冲区取产品消费
- ▶ 问题: 如何实现生产者和消费者之间的同步和互斥?

### **PRODUCER**

### **CONSUMER**



## os 生产者消费者流程

```
生产者:
生产一个产品
把产品放入指定缓冲区
```

```
消费者:
 从指定缓冲区取出产品
 消费取出的产品
```

## **(3)** 生产者消费者的互斥分析

### 临界资源



### 生产者

- ▶把产品放入指定缓冲区
- ➤in:所有的生产者对in指针 需要互斥
- ➤ counter: 所有生产者消费 者进程对counter互斥

```
buffer[in] = nextp;
in = (in + 1) % N;
counter++;
```



### 消费者

- ▶从指定缓冲区取出产品
- ➤out:所有的消费者对out指针需要互斥
- ➤ counter: 所有生产者消费者 进程对counter互斥

```
nextc = buffer[out];
out = (out + 1) % N;
counter--;
```

临界区

```
消费者:
生产者:
生产一个产品
                 从指定缓冲区取出产品
把产品放入指定缓冲区
 . . .
                 消费取出的产品
```

临界区

## ○S 增加互斥机制

```
semaphore *m; m->vaule = 1;
     生产者:
                              消费者:
                                - - -
                                                 临界区
      生产一个产品
                                wait(m);
      wait(m);
                                从指定缓冲区取出产品
临界区
                                signal(m);
      把产品放入指定缓冲区
                                消费取出的产品
      signal(m);
```



## 生产者消费者的同步分析



### 两者需要协同的部分

➤ 生产者: 把产品放入指定缓冲区(关键代码C1)

▶ 消费者: 从满缓冲区取出一个产品(关键代码C2)

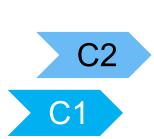






## 三种运行次序(不同条件下不同运行次序)

- ▶ 所有缓冲区空时:
- ▶ 所有缓冲区满时:
- > 缓冲区有空也有满时:





## os 算法描述: 生产者



## 生产者

. . .

生产一个产品

...

同步: 判断

1) 判断是否能获得一个空缓冲区,如果不能则阻塞

C1:把产品放入指定缓冲区-

临界区

2)满缓冲区数量加1,如果有消费者由于等消费产品而被阻塞,则唤醒该消费者

同步:通知



## os) 算法描述: 消费者



## 消费者

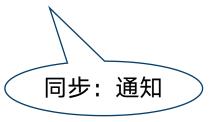


1) 判断是否能获得一个满缓冲区,如果不能则阻塞

### 从满缓冲取出一个产品



2) 空缓冲区数量加1, 如果有生产者由于等空缓冲区而阻塞, 则唤醒该生产者



## ○○○ 同步信号量定义



## 共享数据

```
semaphore *full, *empty, *m; //full:满缓冲区数量 empty: 空缓冲区数量
```

初始化:

```
full->value = 0; empty->vaule = N; m->vaule = 1;
```

```
当full大于0时,表示有满缓冲区,
                                消费者:
生产者:
                                       继续执行; 否则, 表示无满缓冲区,
                                       当前消费者阻塞。
                                     wait(full);
    生产一个产品
                  当empty大于0时,表示
                                     wait(m);
                  有空缓冲区,继续执行;
                  否则,表示无空缓冲区,
    wait(empty);
                                     C2: 从指定缓冲区取出产品
                  当前生产者阻塞。
    wait(m);
                                     signal(m);
    C1: 把产品放入指定缓冲区
                                     signal(empty);
                                          把empty值加1,如果有生产
                                     消费取
    signal(m);
                 把full值加1,如果有
                                           者等在empty的队列上,则唤
    signal(full);
                 消费者等在full的 队列
                                           醒该生产者。
                 上,则唤醒该消费者
```



## os) 利用AND信号量解决生产者-消费者问题

```
int in=0,out=0;
item buffer[n];
semaphore mutex=1,empty=n,full=0;
void producer() {
                                       void consumer() {
   do {
                                         do {
       produce an item nextp;
                                              Swait(full,mutex);
                                              nextc=buffer[out];
       Swait(empty, mutex);
                                              out= (out+1) % n;
       buffer[in]= nextp;
                                              Ssignal(mutex,empth);
       in = (in+1) \% n;
                                              consume the item in nextc;
       Ssignal(mutex,full);
   }while(TRUE);
                                              . . .
```



## os) 利用管程解决生产者-消费者问题

```
Monitor producerconsumer {
item buffer[N];
int in, out;
condition notfull, notempty;
int count;
public:
void put(item x) {
    if (count>=N) cwait(notfull);
   buffer[in] = x;
   in = (in+1) % N;
   count++;
   csignal(notempty);
```

```
void get(item x) {
   if (count<=0) cwait(notempty);
  x = buffer[out];
  out = (out+1) \% N;
  count--;
  csignal(notfull);
   in=0;out=0;count=0;
}PC;
```



## os) 利用管程解决生产者-消费者问题

```
void producer() {
      item x;
      while(TRUE) {
              produce an item in nextp;
           PC.put(x);
void consumer() {
  item x;
```

```
while(TRUE) {
      PC.get(x);
      consume the item in nextc;
void main() {
      cobegin
      producer(); consumer();
      coend
```

- 4.1 进程同步的概念
- os
- 4.2 软件同步机制
- os
- 4.3 硬件同步机制
- os
- 4.4 信号量机制
- os
- 4.5 管程机制
- os
- 4.6 经典进程的同步问题
- os
- 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

- 4.6.1 生产者-消费者问题
- 4.6.2 哲学家进餐问题
- 4.6.3 读者-写者问题

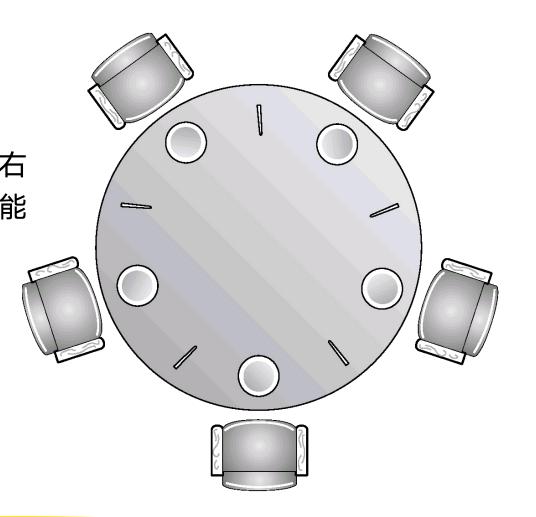
## os)哲学家就餐问题描述

五个哲学家的生活方式:交替思考和进餐 共用一张圆桌,分别坐在五张椅子上 在圆桌上有五个碗和五支筷子 平时哲学家思考,饥饿时便试图取用其左、右 最靠近他的筷子,只有在拿到两支筷子时才能 进餐

进餐毕, 放下筷子又继续思考

### ▶ 解决方案:

- □ 记录型信号量;
- □ AND信号量集、管程。





## os) 利用记录型信号量解决

```
Semaphore chopstick[5] = \{1,1,1,1,1,1\};
Philosopher i:
       do {
            wait(chopStick[i]); // get left chopstick
            wait(chopStick[(i + 1) % 5]); // get right chopstick
            // eat for awhile
            signal(chopStick[i]); //return left chopstick
            signal(chopStick[(i + 1) % 5]); // return right chopstick
            // think for awhile
        while (true)
```



## os 存在问题及解决方案



可能引起死锁, 如五个哲学家同时饥 饿而各自拿起左筷子时,会使信号量 chopstick均为0; 因此他们试图去拿 右筷子时,无法拿到而无限期等待。



### 解决方法:

- ① 最多允许4个哲学家同时坐在桌子周围
- ② 仅当一个哲学家左右两边的筷子都可 用时,才允许他拿筷子。
- ③ 给所有哲学家编号,奇数号的哲学家 必须首先拿左边的筷子, 偶数号的哲 学家则反之





## os) 利用AND信号量机制解决哲学家就餐问题

```
semaphore chopstick chopstick[5]={1,1,1,1,1};
do {
       //think
      Sswait(chopstick[(i+1)%5], chopstick[i]);
       //eat
      Ssignal(chopstick[(i+1)%5], chopstick[i]);
} while[TRUE];
```





## os) 利用管程解决哲学家就餐问题

```
monitor dp{
enum { thinking, hungry, eating} state [5];
condition self [5];
initialization code() {
  for (int i = 0; i < 5; i++)
  state[i] = thinking;
void pickup (int i) {
  state[i] = hungry;
  test(i);
  if (state[i] != eating) self[i].wait ( ) ;
```

```
void putdown (int i) {
  state[i] = thinking;
  // test left and right neighbors
  test((i + 4) \% 5);
  test((i + 1) \% 5);
```



## os 利用管程解决哲学家就餐问题

```
void test (int i) {
   if ( (state[(i + 4) % 5] != eating) &&(state[i] == hungry)
   &&(state[(i + 1) % 5] != eating) ) {
           state[i] = eating;
           self[i].signal();
```

```
哲学家i的活动可描述为:
do {
    dp.pickup (i);
     eat
    dp.putdown (i);
} while[TRUE];
```

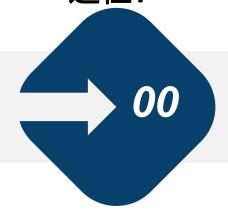
- os
- 4.1 进程同步的概念
- os
- 4.2 软件同步机制
- os
- 4.3 硬件同步机制
- os
- 4.4 信号量机制
- os
- 4.5 管程机制
- os
- 4.6 经典进程的同步问题
- os
- 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

- 4.6.1 生产者-消费者问题
- 4.6.2 哲学家进餐问题
- 4.6.3 读者-写者问题

## ○S 读者-写者问题

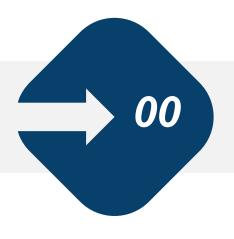
有两组并发进程:



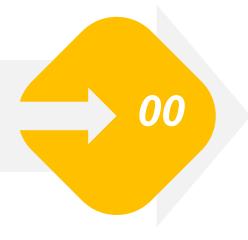
要求:



分类:



解决方案:



- 读者和写者,共享一组数据区。
- 允许多个读者同时 执行读操作;
- 不允许读者、写者 同时操作;
- 不允许多个写者同时操作。

- 读者优先(第一类 读者写者问题)
- 写者优先(第二类 读者写者问题)

- > 记录型信号量
- > 信号量集



## 读者优先(第一类读者写者问题)

### 如果读者来:

- 无读者、写者,新读 者可以读。
- 有写者等,但有其它 读者正在读,则新读 者也可以读。
- 有写者写,新读者等。

### 如果写者来:

- 无读者,新写者可以 写。
- 有读者,新写者等待。
- 有其它写者,新写者 等待。



## ○S 读者优先(第一类读者写者问题)

```
void reader() {
  do {
      wait(mutex);
      if (readcount==0) wait(w);
      readcount++;
      signal(mutex);
      读
      wait(mutex);
      readcount--;
      if (readcount==0) signal(w);
      signal(mutex);
   }while(TRUE);
```

```
初始化:
semaphore mutext=1, w=1;
int readcount=0;
void writer() {
 do {
      wait(w);
      写
      signal(w);
}while(TRUE)
```

## os

## 写者优先(第二类读者写者问题)



### 问题描述

- > 多个读者可以同时进行读
- 写者必须互斥(只允许一个写者写,也不能读者写者同时进行)
- ▶ 写者优先于读者(一旦有写者,则后续读者必须等待,唤 醒时优先考虑写者)
- os

如何用PV操作实现? (思考题)



## os) 利用信号量集解决读者-写者问题

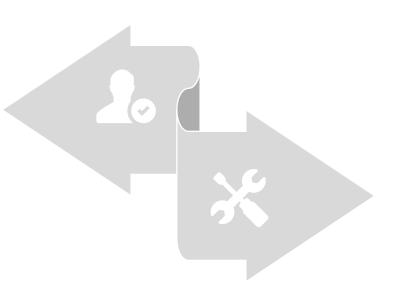
```
void reader() {
  do {
     Swait(L,1,1)
      Swait(mx,1,0);
       [...
      perform read operation;
       F•••
      Ssignal(L,1);
  }while(TRUE);
```

```
void writer() {
  do {
    Swait(mx,1,1; L,RN,0);
    perform write operation;
    Ssignal(mx,1);
  }while(TRUE);
int RN;
semaphore L=RN, mx=1;
```



## 信号量的使用:

- 信号量必须置一次且 只能置一次初值,初 值不能为负数
- 除了初始化,只能通过执行P、V操作来访问信号量



## 使用中存在的问题

- 死锁
- 饥饿

## **三** 死锁和饥饿

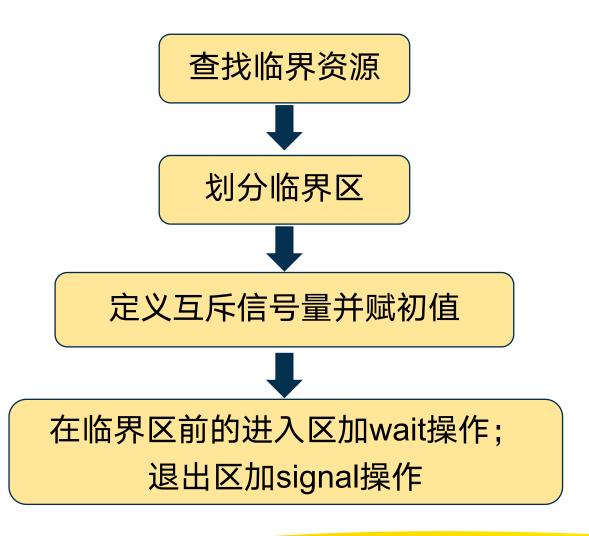
os

死锁: 两个或多个进程无限期地等待一个事件的发生,而该事件正是由其中的一个等待进程引起的。

例如: S和Q是两个初值为1的信号量

 $P_0$   $P_1$  P(S); P(Q); P(Q); P(S);  $\vdots$   $\vdots$  V(S); V(Q) V(S);

## **OS** 互斥分析基本方法



①找出需要同步的代码片段(关键代码)

②分析这些代码片段的执行次序

③增加同步信号量并赋初始值

④在关键代码前后加wait和signal操作

同步分析较为困难!

## ○S 关于PV的操作讨论



## 信号量的物理含义

- ➤ S>0表示有S个资源可用;
- ➤ S=0表示无资源可用;
- > S<0则| S |表示S等待队列中的进程个数。
- ➤ P(S):表示申请一个资源;
- V(S)表示释放一个资源。信号量的初值应该大于等于0



## PV操作的使用

- ➤ P.V操作必须成对出现,有一个P操作就一 定有一个V操作
- ▶ 当为互斥操作时,它们同处于同一进程
- ▶ 当为同步操作时,则不在同一进程中出现
- ➤ 如果P(S1)和P(S2)两个操作在一起,那么 P操作的顺序至关重要,一个同步P操作与 一个互斥P操作在一起时同步P操作在互斥 P操作前
- ➤ 而两个V操作无关紧要

## os 信号量同步的缺点

同步操作分散:信号量机制中,同步操作分散在各个进程中,使用不当就可能导致各进程死锁(如P、V操作的次序错误、重复或遗漏)

Tex

易读性差:要了解对于一组共享变量及信号量的操作是否正确,必须通读整个系统或者并发程序;

不利于修改和维护: 各模块的独立性差,任一组变量或一段代码的修改都可能影响全局;



正确性难以保证:操作系统或并发程序通常很大, 很难保证这样一个复杂的系统没有逻辑错误;



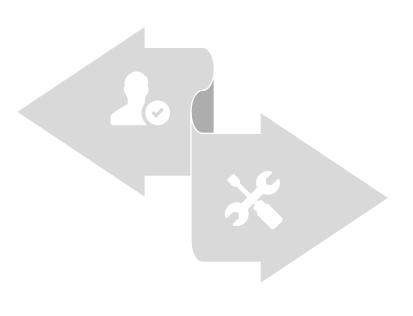
- os) 4.1 进程同步的概念
- (os) 4.2 软件同步机制
- os) 4.3 硬件同步机制
- os) 4.4 信号量机制
- os) 4.5 管程机制
- os) 4.6 经典进程的同步问题
- os) 4.7 Linux进程同步机制

## 第4章 进程同步

## os Linux同步机制

## Linux并发的主要 来源:

中断处理、内核 态抢占、多处理 器的并发。

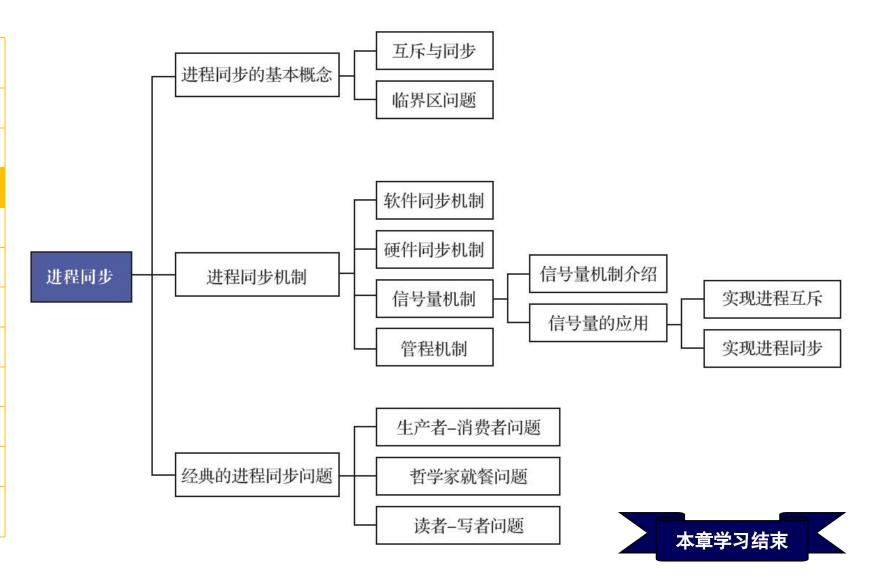


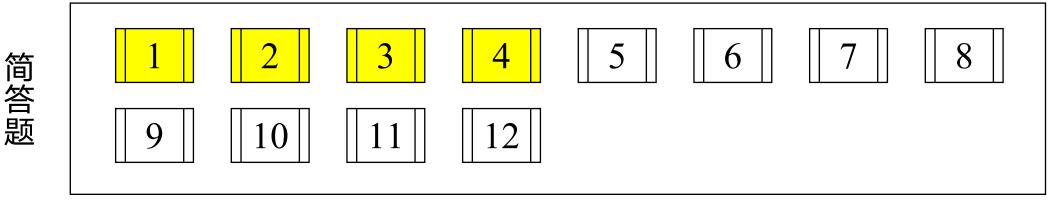
### 同步方法:

- 原子操作
- 自旋锁(spin lock)
- · 不会引起调用者阻塞
- 信号量 (Semaphore)
- 互斥锁 (Mutex)
- 禁止中断(单处理器不可 抢占系统)

## os 学而时习之(第4章总结)

第1章	操作系统引论
第2章	进程的描述与控制
第3章	处理机调度与死锁
第4章	进程同步
第5章	存储器管理
第6章	虚拟存储器
第7章	输入/输出系统
第8章	文件管理
第9章	磁盘存储器管理
第10章	多处理机操作系统
第11章	虚拟化和云计算
第12章	保护和安全

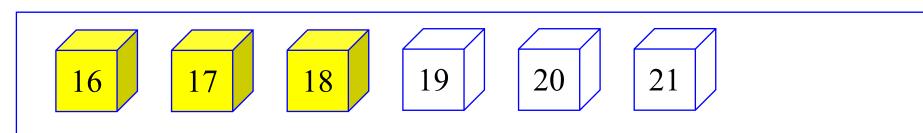




计算题



综合应用题



## 

### Windows XP系统宣布"退役",国产操作系统迎来新机遇

2001年10月25日,由微软公司研发的Windows XP系统正式发布。

Windows XP系统是一款面向个人计算机和平板电脑的操纵系统,具有界面华丽、兼容性好、功能丰富、管理方便等特点,集成了微软公司的防火墙技术,支持在第一时间为用户所要升级的硬件提供相关程序下载等功能。相比于Windows系列之前的操作系统,Windows XP系统的用户体验得到了极大程度的提升。这也就引出了该操作系统名称中"XP"的由来,其即"experience"(体验)一词的缩写。

2014年4月8日,这款功能多、体验好,在各个领域经过13年广泛应用的操作系统正式宣布"退役",即微软公司终止对Windows XP系统继续提供技术支持。

## 

### Windows XP系统宣布"退役",国产操作系统迎来新机遇

该事件实际上对我国工薪阶层以及行动迟缓的单位机关造成了一定的影响,但是同时也给国产操作系统的发展带来了新机遇。虽说当时我国还没有真正意义上自己的操作系统(没有自己的操作系统,就得继续受制于人),但是,计算机技术对国人来说具有独到优势(在计算机相关技术国际知名企业中有大量国人就业),而且我国的整体经济状况呈良好发展态势,因此,无论从哪个层面讲,我国都有必要投入人力、物力来研发自己的操作系统。

我们坚信,在众多知识分子与科技人才的共同努力下,我国必定能够早日研 发成功自主可控的国产操作系统,从此不再受制于人!



### 经典教材《计算机操作系统》最新版



# 学习进步

作者: 汤小丹、王红玲、姜华、汤子瀛