

Algoritmo de Ricart-Agrawala - Solicitud de Turno

Este algoritmo se basa en el uso de un “ticket” pero sin utilizar un servidor de tickets asociado.

Para solicitar permiso, un proceso debe enviar un mensaje a todos los demás nodos usando su código de identificación. Hay dos posibles respuestas:

- Entra un Ticket previamente a querer entrar a la Sección Crítica: El proceso responde inmediatamente, aprobando su entrada.
- Entra un Ticket posteriormente a querer entrar a la Sección Crítica: El proceso pone en la cola la petición y responde después de hacer uso de la Sección Crítica.

Para poder entrar a la Sección Crítica, un proceso debe tener el permiso de todos los demás procesos.

Para cada nodo, tendremos dos métodos diferentes dentro del mismo proceso haciendo necesario el uso de *threads* para que el segundo pueda estar siempre activo:

- Main() → Gestiona la entrada y salida de la Sección Crítica del proceso y se ocupa de confirmar las peticiones después de salir de su Sección Crítica..
- Receive() → Procesa los mensajes recibidos, dando paso a su programa principal a la Sección Crítica o confirmando las peticiones de otros procesos.

Posibles problemas:

- ¿Qué pasa si dos procesos eligen el mismo ticket?

Debemos seleccionar un criterio de desempate. Por ejemplo el ID de proceso.

- ¿Qué pasa si un proceso “rápido” tiene tendencia a elegir números de ticket bajos?

Implementar en el método Receive() una variable que lleve la cuenta del número de ticket más alto y la actualice.

Propuesta implementación Tickets 3 procesos

Ricart - Agrawala. Tickets 3P //

Proceso 1

```

Main ()
  msgsnd (petición S.C)
  sem_wait (acc.S.C)
  Acceder S.C ()
  msgrcv (responderCola)

Rcv ()
  msgrcv (Conf)
  sem_post (acc.S.C)
  msgrcv (petición Ayuda)
  quiero == 0 → msgsnd (OK)
  quiero == 1 → responderCola++
  
```

Proceso 2

```

Main ()
  msgsnd (petición S.C)
  sem_wait (acc.S.C)
  Acceder S.C ()
  msgrcv (responderCola)

Rcv ()
  msgrcv (Conf)
  sem_post (acc.S.C)
  msgrcv (petición Ayuda)
  quiero == 0 → msgsnd (OK)
  quiero == 1 → responderCola++
  
```

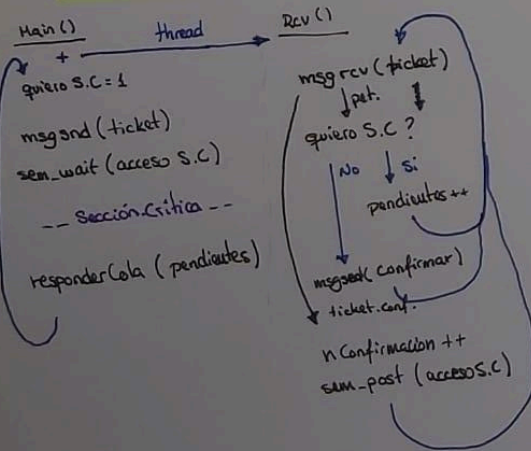
Proceso 3

```

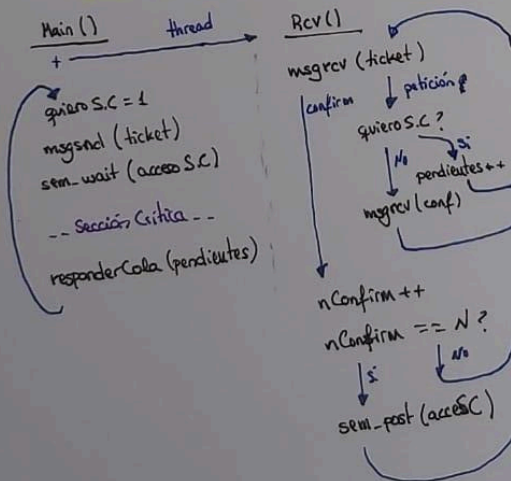
Main ()
  msgsnd (petición S.C)
  sem_wait (acc.S.C)
  Acceder S.C ()
  msgrcv (responderCola)

Rcv ()
  msgrcv (Conf)
  sem_post (acc.S.C)
  msgrcv (petición Ayuda)
  quiero == 0 → msgsnd (OK)
  quiero == 1 → responderCola++
  
```

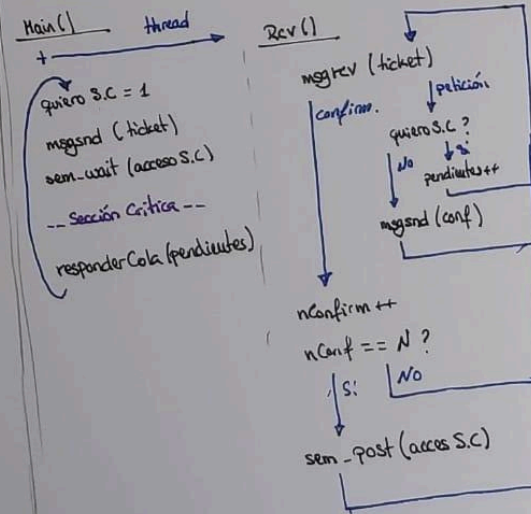
Proceso 1



Proceso 2



Proceso 3



Implementación

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <time.h>
#include <math.h>
#include <sys/msg.h>    // Msgget
#include <sys/ipc.h>    // Msgget
#include <pthread.h>    // Hilos
#include <semaphore.h>  // Semaforos

// Ricard-Agrawaka minimo
#define nUsuarios 3

typedef struct {

    int mtype;
    int idOrigen;
    float ticket;

} msg;

key_t clave;

sem_t entradaSeccionCritica;
float ticket, minTicket = 0;
int quieroEntrar = 0, miID, colaNodos [nUsuarios - 1], pendientes = 0;

float findGreater (float, float);
void* receive();
void* inicilizarBuzonSemaforo ();
```

```

int main (int argc, char* argv[]) {

    msg mensajeOut;
    pthread_t idHilo;
    int error, idNodos [nUsuarios - 1];

    // Recogemos la clave para el msgget()
    clave = atoi (argv[1]);

    // Inicializamos el Buzon de comunicaciones y el semaforo de paso
    inicilizarBuzonSemaforo();

    // Recogemos los ID de buzones de los otros procesos
    for (int i = 0; i < (nUsuarios - 1); i++) {

        printf ("Introduzca el ID del buzón del usuario %i: ", i);
        scanf ("%i", &idNodos[i]);

    }

    // Creamos el hilo de receive()
    error = pthread_create (&idHilo, NULL, receive, NULL);

    if ( error == -1 ) {

        printf ("Error durante la creacion del hilo del metodo
recepcion. Cerrando programa.\n");
        exit (-1);

    }

    printf ("Hilo creado correctamente.\n\n");

    while (1) {

        sleep (1);
        fflush (stdin);

        printf ("Esperando activacion.\n");
    }
}

```

```

while(getchar() != 'n');

srand( (unsigned) time (NULL) );

// Generamos un numero aleatorio entre mminTicket y (minTicket +
1)
ticket = minTicket + (float) ((rand() % 1000) / 1000.0f);

quieroEntrar = 1;

// Definimos el mensaje para los otros nodos
mensajeOut.mtype = 1;
mensajeOut.ticket = ticket;
mensajeOut.idOrigen = miID;

// Realizamos las peticiones para entrar a la Seccion Critica.
for (int i = 0; i < (nUsuarios - 1); i++ ) {

    do {

        error = msgsnd (idNodos[i], &mensajeOut,
sizeof(mensajeOut), 0);

        if (error == -1) {

            printf ("Error durante el envio de peticiones.\n
Reintentado.\n\n");

        }

    } while ( error != 0);

}

printf ("Peticiones enviadas correctamente.\n");

// Esperamos al semaforo de paso

```

```

sem_wait (&entradaSeccionCritica);

printf ("Se ha recibido respuesta a todas las peticiones.\n\n");
printf ("El nodo ha entrado en la Seccion Critica.\n");

// Para salir definimos el caracter s (para tener tiempo de
probar las peticiones cuando un proceso se encuentra en su SC)
while(getchar() != 's');
printf ("El nodo ha salido de la Seccion Critica.\n\n");

// Definimos el mensaje para los otros nodos
mensajeOut.mtype = 2;
mensajeOut.idOrigen = miID;

quieroEntrar = 0;

// Una vez fuera de la Seccion Critica,
// Respondemos todas las peticiones que estaban pendientes
printf ("Enviando confirmaciones pendientes.\n");

for (int i = 0; i < pendientes; i++) {

    do {

        error = msgsnd (idNodos[i], &mensajeOut,
sizeof(mensajeOut), 0);

        if (error == -1) {

            printf ("Error durante el envio de peticiones.\n
Reintentado.\n\n");

        }

    } while ( error != 0);

    printf ("Confirmacion enviada.\n");

}

```

```

        // ? pendientes = 0;

    }

    return 0;
}

float findGreater (float n1, float n2) {
    return (n1 > n2) ? n1 : n2;
}

void* inicilizarBuzonSemaforo () {

    int error;

    // Inicializamos el buzón
    miID = msgget (clave, IPC_CREAT|0777);

    if (miID == -1) {

        printf ("\nError creando el buzón. Cerrando programa.\n");
        exit(-1);

    }

    printf ("Buzón con ID %i, creado correctamente.\n", miID);

    // Inicializamos el semáforo de paso
    error = sem_init(&entradaSeccionCritica, 0 ,0);

    if (error == -1) {

        printf ("\nError inicializando el semáforo de paso. Cerrando
programa.\n");
        exit(-1);

    }
}

```

```

    return 0;
}

void* receive () {

    int error, nConfirmaciones;
    msg mensajeIn, mensajeOut;

    while (1) {

        error = msgrcv (miID, &mensajeIn, sizeof(mensajeIn), 0, 0);

        if (error == -1) {

            printf ("Error durante el recibimiento de peticiones.\n
Reintentado.\n\n");

        }
        else if (mensajeIn.mtype == 2) {

            printf ("Confirmacion recibida.\n");

            nConfirmaciones++;

            if (nConfirmaciones == (nUsuarios - 1)) {

                // Accionamos el semaforo de paso
                sem_post (&entradaSeccionCritica);

                // Reiniciamos el contador de Confirmaciones
                nConfirmaciones = 0;

            }

        }
        else if (quieroEntrar == 1) {

            // Guardamos la peticion en la cola de pendientes
            colaNodos [pendientes] = mensajeIn.idOrigen;

```



```

        pendientes++;

    }

    else if ( (quieroEntrar == 0) || ((ticket > mensajeIn.ticket) ||
(ticket == mensajeIn.ticket && miID > mensajeIn.idOrigen)) ) {

        // Recojemos y actualizamos el valor del ticket

        minTicket = findGreater (minTicket, mensajeIn.ticket);

        mensajeOut.idOrigen = miID;
        mensajeOut.ticket = 0;
        mensajeOut.mtype = 2;

        // Confirmamos la peticion entrante

        do {

            error = msgsnd (mensajeIn.idOrigen, &mensajeOut,
sizeof(mensajeOut), 0);

            if (error == -1) {

                printf ("Error durante el recibimiento de
peticiones.\n Reintentado.\n\n");

            }

            printf ("Confirmacion enviada.\n");

        } while (error != 0);

    }

}

```