数据库管理2 并发控制

授课教师:秦建斌

邮箱: qinjianbin@szu.edu.cn

深圳大学 计算机与软件学院

目录

- □事务
- □并发控制
- □封锁
- □并发调度的可串行性
- □两段锁协议
- □封锁粒度



1.事务

□事务(Transaction)是用户定义的一个数据库操作序列,这些操作要么全做,要么全不做,是一个不可分割的工作单位。

部版的名类数据

- ■事务是数据库的逻辑工作单位
- □事务和程序是两个概念
 - ■在关系数据库中,一个事务可以是一条**SQL**语句,一组**SQL**语 句或整个程序
 - ■一个程序通常包含多个事务
- □事务是恢复和并发控制的基本单位

定义事务

□显式定义方式

BEGIN TRANSACTION

SQL 语句1

SQL 语句2

BEGIN TRANSACTION

SQL 语句1

SQL 语句2

2 1/00

COMMIT

ROLLBACK

- 事务异常终止
- 事务运行的过程
- 系统将事务中x 部撤销
- 事务滚回到于

- ●事务正常结束
- ●提交事务的所有操作(读+更新)
- ●事务中所有对数据库的更新写回到磁盘上的 物理数据库中

THU DUAL COL

事务的特性(ACID特性)

事务的ACID特性:

- □ 原子性 (Atomicity)
 - 事务中包括的诸操作要么都做,要么都不做
- □ 一致性(Consistency)
 - 数据库中只包含成功事务提交的结果
- 隔离性 (Isolation)
 - 一个事务的执行不能被其他事务干扰
- □ 持续性(Durability)
 - 一个事务一旦提交,它对数据库中数据的改变就应该是 永久性的。

2.并发控制(对应第11章)

□多用户数据库系统

允许多个用户同时使用的数据库系统

- ■飞机定票数据库系统
- ■银行数据库系统
- ■特点:在同一时刻并发运行的事务数可达数百上千个

并发控制 (续)

- □多事务执行方式
 - (1) 事务串行执行
 - ■每个时刻只有一个事务运行,其他事务 必须等到这个事务结束以后方能运行
 - ■不能充分利用系统资源,发挥数据库共享资源的特点

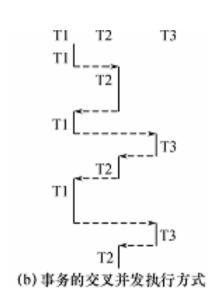
 T_2 T_3

事务的串行执行方式

并发控制(续)

(2) 交叉并发方式(Interleaved Concurrency)

- ■在单处理机系统中,事务的并行执行是 这些并行事务的并行操作轮流交叉运行
- ■单处理机系统中的并行事务并没有真正 地并行运行,但能够减少处理机的空闲 时间,提高系统的效率



并发控制 (续)

- (3) 同时并发方式(simultaneous concurrency)
 - ■多处理机系统中,每个处理机可以运行一个事务,多个 处理机可以同时运行多个事务,实现多个事务真正的并 行运行
 - ■最理想的并发方式, 但受制于硬件环境
 - ■更复杂的并发方式机制
- □本章讨论的数据库系统并发控制技术是以单处理机系统为 基础的

并发控制(续)

- □事务并发执行带来的问题
 - ■会产生多个事务同时存取同一数据的情况
 - ■可能会存取和存储不正确的数据,破坏事务隔离性和数据库的一致性
- □数据库管理系统必须提供并发控制机制
- □并发控制机制是衡量一个数据库管理系统性能的 重要标志之一

并发控制概述 (续)

□并发操作带来的数据不一致性





□记号

■R(x):读数据x ■W(x):写数据x

(1) 丢失修改

□两个事务T₁和T₂读入同一数据并修改,T₂的提交结果破坏了T₁提交的结果,导致T₁的修改被丢失。

□上面飞机订票例子就属点

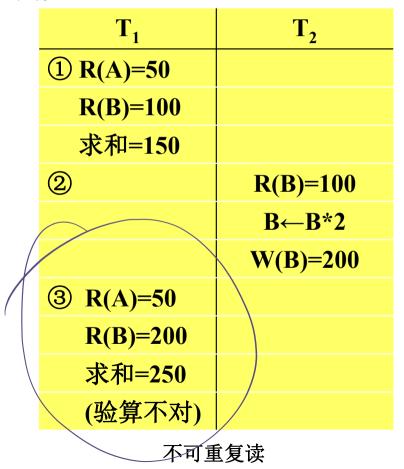
| T_1 | T_2 | |
|---------|------------------------|--|
| | | |
| | | |
| 2 | R(A)=16 | |
| | | |
| ③ A←A-1 | | |
| W(A)=15 | 5 | |
| | | |
| 4 | A ← A -1 | |
| | W(A)=15 | |
| | | |

(2) 不可重复读

- □不可重复读是指事务T₁读取数据后,事务T₂ 执<u>行更新</u>操作,使T₁无法再现前一次读取结果。
- □不可重复读包括三种情况: 数据城底.
 - (1) 事务T₁读取某一数据后,事务T₂对其做了修改,或事务T₂删除了其中部分记录,或事务T₂插入了一些记录,当事务T₁再次读该数据时,得到与前一次不同的值

不可重复读(续)

例如:



- ■T₁读取B=100进行运算
- ■T₂读取同一数据B,对其进行 修改后将B=200写回数据库。
- ■T₁为了对读取值校对重读B,B 己为200,与第一次读取值不 一致

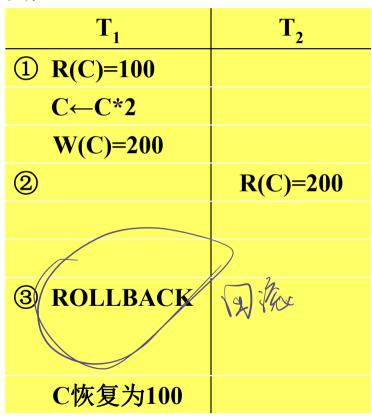
(3) 读"脏"数据

读"脏"数据是指:

- ■事务T₁修改某一数据,并将其写回磁盘
- ■事务T,读取同一数据后,T,由于某种原因被撤销
- ■这时T₁已修改过的数据恢复原值,T₂读到的数据就与数据库中的数据不一致
- ■T,读到的数据就为"脏"数据,即不正确的数据

读"脏"数据(续)

例如



读"脏"数据

- T₁将C值修改为200, T₂ 读到C为200
- T₁由于某种原因撤销,其修改作废, C恢复原值100
- 这时T₂读到的C为200, 与数据库内容不一致, 就是"脏"数据

并发控制概述 (续)

- □并发控制就是要用正确的方式调度并发操作,使
 - 一个用户事务的执行不受其他事务的干扰,从而 避免造成数据的不一致性
- □并发控制的主要技术
 - ■封锁(Locking)

3.什么是封锁

- □封锁就是事务T在对某个数据对象 (例如表、记录等)操作之前, 先向系统发出请求,对其加锁
- □加锁店事务T就对该数据对象有了一定的控制,在事务T释放它 的锁之前,其它的事务不能更新此数据对象。
- □基本封锁类型
 - ■排它锁(Exclusive Locks,简记为<mark>X锁</mark>)不能力益
 - ■共享锁(Share Locks,简记为S锁)可有可引于以

排它锁

- □若事务T对数据对象A加上X锁,则只允许T读取和修改A,其它任何事务都不能再对A加任何类型的锁,直到T释放A上的锁
- □保证其他事务在T释放A上的锁之前不能再读取和 修改A

共享锁

- □共享锁又称为读锁(Read Locks) ~ 淡
- □若事务T对数据对象A加上S锁,则事务T可以读A但不能修改A,其它事务只能再对A加S锁,而不能加X锁,直到T释放A上的S锁
- □保证其他事务可以读A,但在T释放A上的S锁之前 不能对A做任何修改

使用封锁机制解决丢失修改问题

例:

| | T_1 | T_2 |
|------------|-----------------------|------------------------|
| 1 | Xlock A | |
| 2 | R(A)=16 | |
| | | Xlock A |
| 3 | A ← A-1 | 等待 |
| | W(A)=15 | 等待 |
| | Commit | 等待 |
| | Unlock A | 等待 |
| 4 | | 获得Xlock A |
| | | R(A)=15 |
| | | A ← A -1 |
| (5) | | W(A)=14 |
| | | Commit |
| | | Unlock A |

没有丢失修改

- 事务T₁在读A进行修改 之前先对A加X锁
- 当T₂再请求对A加X锁 时被拒绝
- T₂只能等待T₁释放A上 的锁后获得对A的X锁
- 这时T₂读到的A已经是 T₁更新过的值15
- T₂按此新的A值进行运 算,并将结果值A=14写 回到磁盘。避免了丢失 T₁的更新。

使用封锁机制解决不可重复读问题

| T ₁ | T ₂ |
|----------------|----------------|
| ① Slock A | |
| Slock B | |
| R(A)=50 | |
| R(B)=100 | |
| 求和=150 | |
| 2 | Xlock B |
| | 等待 |
| ③ R(A)=50 | 等待 |
| R(B)=100 | 等待 |
| 求和=150 | 等待 |
| Commit | 等待 |
| Unlock A | 等待 |
| Unlock B | 等待 |
| 4 | 获得XlockB |
| | R(B)=100 |
| | B←B*2 |
| ⑤ | W(B)=200 |
| | Commit |
| | Unlock B |

可重复读

- 事务T₁在读A,B之前,先对A,B 加S锁
- 其他事务只能再对A,B加S锁,而 不能加X锁,即其他事务只能读A, B,而不能修改
- 当T₂为修改B而申请对B的X锁时被 拒绝只能等待T₁释放B上的锁
- T_1 为验算再读A,B,这时读出的B 仍是100,求和结果仍为150,即可重复读
- T_1 结束才释放A,B上的S锁。 T_2 才 获得对B的X锁

使用封锁机制解决读"脏"数据问题

| 列 | T_1 | T_2 |
|---|------------------|-----------|
| | ① Xlock C | |
| | R(C)=100 | |
| | C←C*2 | |
| | W(C)=200 | |
| | 2 | Slock C |
| | | 等待 |
| | 3ROLLBACK | 等待 |
| | (C恢复为100) | 等待 |
| | Unlock C | 等待 |
| | 4 | 获得Slock C |
| | | R(C)=100 |
| | 5 | Commit C |
| | | Unlock C |

不读"脏"数据

- 事务T₁在对C进行修改之前, 先对C加X锁,修改其值后写 回磁盘
- T_2 请求在C上加S锁,因 T_1 已 在C上加TX锁, T_2 只能等待
- T₁因某种原因被撤销,C恢复 为原值100
- T₁释放C上的X锁后T₂获得C上的S锁,读C=100。避免了T₂ 读"脏"数据

活锁和死锁

- □事务T₁封锁了数据R
- □事务T₂又请求封锁R,于是T₂等待。
- $\square T_3$ 也请求封锁R,当 T_1 释放了R上的封锁之后系统首先批准了 T_3 的请求, T_2 仍然等待。
- □T₄又请求封锁R,当T₃释放了R上的封锁之后系统又批准了 T₄的请求……
- □T₂有可能永远筹待,这就是活锁的情形

活锁(续)

| T ₁ | T ₂ | T ₃ | T ₄ |
|----------------|----------------|----------------|----------------|
| Lock R | • | • | • |
| | • | • | • |
| | • | • | • |
| • | Lock R | | |
| • | 等待 | Lock R | |
| • | 等待 | • | Lock R |
| Unlock R | 等待 | • | 等待 |
| | 等待 | Lock R | 等待 |
| • | 等待 | • | 等待 |
| • | 等待 | Unlock | 等待 |
| • | 等待 | • | Lock R |
| | 等待 | • | • |
| | | | • |
| | | | |

活锁(续)

- □避免活锁: 采用先来先服务的策略
 - ■当多个事务请求封锁同一数据对象时
 - ■按请求封锁的先后次序对这些事务排队
 - ■该数据对象上的锁一旦释放,首先批准申请队列中第一个事务获得锁/

死锁

- □事务T₁封锁了数据R₁
- □T₂封锁了数据R₂
- \square T₁又请求封锁R₂,因T₂已封锁了R₂,于是T₁等待T₂释放R₂上的锁
- \square 接着 T_2 又申请封锁 R_1 ,因 T_1 已封锁了 R_1 , T_2 也只能等待 T_1 释 放 R_1 上的锁
- □这样T₁在等待T₂,而T₂又在等待T₁,T₁和T₂两个事务永远不能结束,形成死锁

死锁(续)

| T ₁ | T ₂ |
|---------------------|---------------------|
| Lock R ₁ | • |
| | • |
| | • |
| • | Lock R ₂ |
| • | • |
| • | • |
| Lock R ₂ | • |
| 等待 | |
| 等待 | |
| 等待 | Lock R ₁ |
| 等待 | 等待 |
| 等待 | 等待 |
| | • |
| | • |
| | • |

(b) 死锁

解决死锁的方法

两类方法

- 1. 死锁的预防
- ■要求每个事务必须一次将所有要使用的数据全部加锁, 否则 就不能继续执行
- ■顺序封锁法是预先对数据对象规定一个封锁顺序,所有事务 都按这个顺序实行封锁。
- 2. 死锁的诊断与解除
 - (1) 超时法
 - (2) 等待图法

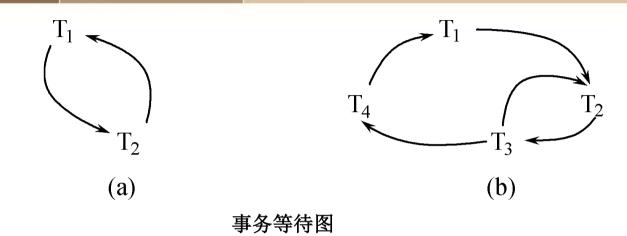
(1) 超时法

- □如果一个事务的等待时间超过了规定的时限,就认为发生了死锁
- □优点:实现简单
- □缺点
 - ■有可能误判死锁
 - ■时限若设置得太长,死锁发生后不能及时发现

(2) 等待图法

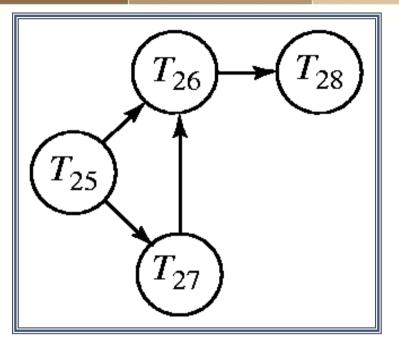
- □用事务等待图动态反映所有事务的等待情况
 - ■事务等待图是一个有向图*G*=(*T*, *U*)
 - ■*T*为结点的集合,每个结点表示正运行的事务
 - ■U为边的集合,每条边表示事务等待的情况
 - ■若T₁等待T₂,则T₁,T₂之间划一条有向边,从T₁指向T₂

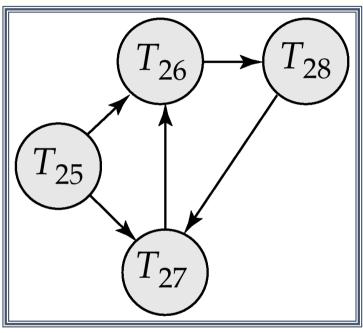
等待图法(续)



- $\mathbf{B}(\mathbf{a})$ 中,事务 \mathbf{T}_1 等待 \mathbf{T}_2 , \mathbf{T}_2 等待 \mathbf{T}_1 ,产生了死锁
- 图(b)中,事务 T_1 等待 T_2 , T_2 等待 T_3 , T_3 等待 T_4 , T_4 又等待 T_1 , 产生了死锁
- 图(b)中,事务T₃可能还等待T₂,在大回路中又有小的回路 如果发现图中存在回路,则表示系统中出现了死锁。

那个发生了死锁??





Wait-for graph without a cycle Wait-for graph with a cycle

死锁的诊断与解除(续)

- □解除死锁
 - ■选择一个处理死锁代价最小的事务,将其撤消
 - ■释放此事务持有的所有的锁,使其它事务能继 续运行下去

4.并发调度的可串行性

- □数据库管理系统对并发事务不同的调度可能会产 生不同的结果
- □串行调度是正确的
- □执行结果等价于串行调度的调度也是正确的, 称 为可串行化调度

可串行化调度

- □可串行化(Serializable)调度
 - ■多个事务的并发执行是正确的,当且仅当其结果与按某一次序串行地执行这些事务时的结果相同
- □可串行性(Serializability)
 - ■是并发事务正确调度的准则
 - ■一个给定的并发调度,当且仅当它是可串行化的, 才认为是正确调度

可串行化调度(续)

[例11.2]现在有两个事务,分别包含下列操作:

- ■事务T1: 读B; A=B+1; 写回A
- ■事务T2: 读A; B=A+1; 写回B

现给出对这两个事务不同的调度策略

串行调度,正确的调度

| T ₁ | T ₂ |
|----------------|----------------|
| Slock B | |
| Y=R(B)=2 | |
| Unlock B | |
| Xlock A | |
| A=Y+1=3 | |
| W(A) | |
| Unlock A | |
| | Slock A |
| | X=R(A)=3 |
| | Unlock A |
| | Xlock B |
| | B=X+1=4 |
| | W(B) |
| | Unlock B |

- 假设A、B的初值均为2。
- 按 $T_1 \rightarrow T_2$ 次序执行结果 为A=3,B=4
- 串行调度策略,正确的调度

串行调度(a)

串行调度,正确的调度

| T ₁ | T ₂ |
|----------------|----------------|
| | Slock A |
| | X=R(A)=2 |
| | Unlock A |
| | Xlock B |
| | B=X+1=3 |
| | W(B) |
| | Unlock B |
| Slock B | |
| Y=R(B)=3 | |
| Unlock B | |
| Xlock A | |
| A=Y+1=4 | |
| W(A) | |
| Unlock A | |

- 假设A、B的初值均为2。
- $T_2 \rightarrow T_1$ 次序执行结果为 B=3, A=4
- 串行调度策略,正确的调度

串行调度(b)

不可串行化调度,错误的调度

| T | 1 | T ₂ |
|----------|---|----------------|
| Slock B | | |
| Y=R(B)=2 | | |
| | | Slock A |
| | | X=R(A)=2 |
| Unlock B | | |
| | | Unlock A |
| Xlock A | | |
| A=Y+1=3 | | |
| W(A) | | |
| | | Xlock B |
| | | B=X+1=3 |
| | | W(B) |
| Unlock A | | |
| | | Unlock B |

- 执行结果与(a)、(b)的结 果都不同
- 是错误的调度

不可串行化的调度

可串行化调度,正确的调度

| T ₁ | T ₂ |
|----------------|----------------|
| Slock B | |
| Y=R(B)=2 | |
| Unlock B | |
| Xlock A | |
| | Slock A |
| A=Y+1=3 | 等待 |
| W(A) | 等待 |
| Unlock A | 等待 |
| | X=R(A)=3 |
| | Unlock A |
| | Xlock B |
| | B=X+1=4 |
| | W(B) |
| | Unlock B |

可串行化的调度

- 执行结果与串行调度 (a)的执行结果相同
- 是正确的调度

冲突可串行化调度

- □如何判断调度是可串行化的调度??
- □冲突可串行化
 - ■一个比可串行化更严格的条件
 - ■商用系统中的调度器采用
- □冲突操作: 是指不同的事务对同一数据的读写操作和 写写操作:

其他操作是不冲突操作

冲突可串行化(续)

- □一个调度Sc在保证冲突操作的次序不变的情况下,通过 交换两个事务不冲突操作的次序得到另一个调度Sc′,如 果Sc′是串行的,称调度Sc是冲突可串行化的调度
- □若一个调度是冲突可串行化,则一定是可串行化的调度
- □可用这种方法判断一个调度是否是冲突可串行化的
- □不能交换(Swap)的动作:
 - ■同一事务的两个操作
 - ■不同事务的冲突操作

冲突可串行化(续)

[例11.3] 今有调度

$$Sc_1=r_1(A)w_1(A)r_2(A)w_2(A)r_1(B)w_1(B)r_2(B)w_2(B)$$

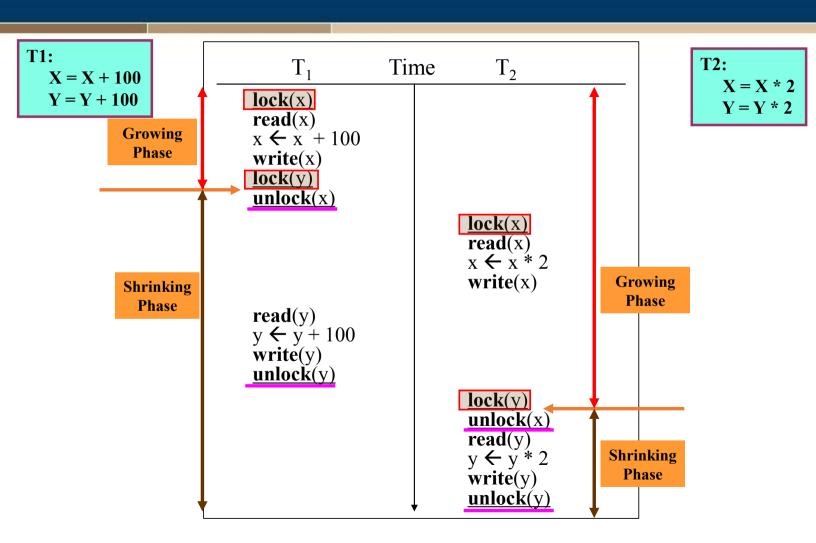
 $Sc_2=r_1(A)w_1(A)r_1(B)w_1(B)r_2(A)w_2(A)r_2(B)w_2(B)$
 T_1

 Sc_2 等价于一个串行调度 T_1 , T_2 。所以 Sc_1 冲突可串行化的调度

5. 两段锁协议

- □数据库管理系统普遍采用两段锁协议的方法实现并发 调度的可串行性,从而保证调度的正确性
- □两段锁协议,事务分为两个阶段
 - 第一阶段是获得封锁,也称为扩展阶段 Growing Phase
 - 事务可以申请获得任何数据项上的任何类型的锁,但是不能释 放任何锁
 - 第二阶段是释放封锁,也称为收缩阶段Shrinking Phase
 - 事务可以释放任何数据项上的任何类型的锁,但是不能再申请 任何锁

两段锁协议示例



6.封锁粒度

- □封锁对象的大小称为封锁粒度(Granularity)
- □封锁的对象:逻辑单元,物理单元

例: 在关系数据库中, 封锁对象:

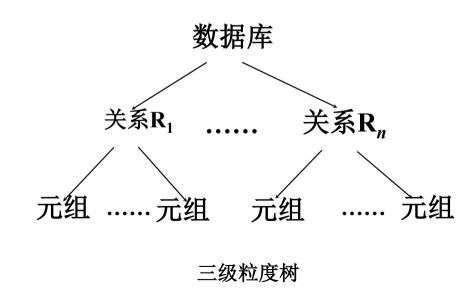
- ■逻辑单元: 属性值、属性值的集合、元组、关系、索引项、整个索引、整个数据库等
- ■物理单元:页(数据页或索引页)、物理记录等

选择封锁粒度原则

- □封锁粒度与系统的并发度和并发控制的开销密切 相关。
 - ■封锁的粒度越大,数据库所能够封锁的数据单元就越少, 并发度就越小,系统开销也越小;
 - ■封锁的粒度越小,并发度较高,但系统开销也就越大

多粒度封锁(续)

例:三级粒度树。根结点为数据库,数据库的子结点为关系, 关系的子结点为元组。



意向锁

- □引进意向锁(intention lock)目的
 - ■提高对某个数据对象加锁时系统的检查效率
- □如果对一个结点加意向锁,则说明该结点的下层 结点正在被加锁
- □对任一结点加基本锁,必须先对它的上层结点加 意向锁
- □例如,对任一元组加锁时,必须先对它所在的数据库和关系加意向锁

常用意向锁

- □意向共享锁(Intent Share Lock, 简称IS锁)
- □意向排它锁(Intent Exclusive Lock,简称IX锁)
- □共享意向排它锁(Share Intent Exclusive Lock,简称SIX锁)

□IS锁

■如果对一个数据对象加IS锁,表示它的后裔结点拟(意向)加S锁。

例如:事务 T_1 要对 R_1 中某个元组加S锁,则要首先对关系 R_1 和数据库加IS锁

□IX锁

■如果对一个数据对象加IX锁,表示它的后裔结点拟(意 向)加X锁。

例如:事务 T_1 要对 R_1 中某个元组加X锁,则要首先对关

 $系R_1$ 和数据库加IX锁

□SIX锁

■如果对一个数据对象加SIX锁,表示对它加S锁,再加IX 锁,即SIX = S + IX。

例:对某个表加SIX锁,则表示该事务要读整个表(所以要对该表加S锁),同时会更新个别元组(所以要对该表加IX锁)。

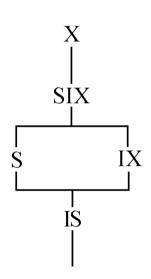
意向锁的相容矩阵

| T_1 | S | X | IS | IX | SIX | _ |
|-------|---|---|----|----|-----|---|
| S | Y | N | Y | N | N | Y |
| X | N | N | N | N | N | Y |
| IS | Y | N | Y | Y | Y | Y |
| IX | N | N | Y | Y | N | Y |
| SIX | N | N | Y | N | N | Y |
| | Y | Y | Y | Y | Y | Y |

Y=Yes, 表示相容的请求 N=No, 表示不相容的请求

(a) 数据锁的相容矩阵

- □锁的强度
 - ■锁的强度是指它对其他 锁的排斥程度
 - ■一个事务在申请封锁时 以强锁代替弱锁是安全 的,反之则不然



(b) 锁的强度的偏序关系

- □具有意向锁的多粒度封锁方法
 - ■申请封锁时应该按自上而下的次序进行
 - ■释放封锁时则应该按自下而上的次序进行

例如:事务 T_1 要对关系 R_1 加S锁

- ■要首先对数据库加IS锁
- ■检查数据库和R₁是否已加了不相容的锁(X或IX)
- ■不再需要搜索和检查 R_1 中的元组是否加了不相容的锁(X 锁)

□课后练习题9

9. 设 T1,T2,T3 是的三个事务:

```
T1: A: =A+2;
T2: A: =A*2;
T3: A: =A**2; (A←A²)
设 A 的初值为 0:
```

- (1) 若这三个事务允许并发执行,则有多少种可能的正确结果,请一一列举出来;
- (2) 请给出一个可串行化的调度,并给出执行结果;
- (3) 请给出一个非串行化的调度,并给出执行结果:
- (4) 若这三个事务都遵守两段锁协议,请给出一个不产生死锁的可串行化调度;
- (5) 若这三个事务都遵守两段锁协议,请给出一个产生死锁的调度。

□课后练习题9

(2) 一个可串行化的调度及执行结果如下图所示:

| 时间 | T1 | T2 | T3 |
|-----|----------|------------|------------|
| t1 | Slock A | | |
| t2 | X=A=0 | | |
| t3 | Unlock A | | |
| t4 | Xlock A | | |
| t5 | | Slock A | |
| t6 | A=X+2 | 等待 | |
| t7 | 写回 A(=2) | 等待 | |
| t8 | Unlock A | 等待 | |
| t9 | | 获得 Slock A | |
| t10 | | X=A=2 | |
| t11 | | Unlock A | |
| t12 | | Xlock A | |
| t13 | | | Slock A |
| t14 | | A=X*2 | 等待 |
| t15 | | 写回 A (=4) | 等待 |
| t16 | | Unlock A | 等待 |
| t17 | | | 获得 Slock A |
| t18 | | | X=A=4 |
| t19 | | | Unlock A |
| t20 | | | Xlock A |
| t21 | | | $A=X^2$ |
| t22 | | | 写回 A(=16) |
| t23 | | | Unlock A |

执行结果为 A=16, 是可串行化的调度。

□课后练习题9

(3) 一个非串行化调度及执行结果如下图所示:

| | X1/(1) 21 /(XII) | F477124.1 | |
|-----|--------------------|-----------|------------|
| 时间 | T1 | T2 | T3 |
| t1 | Slock A | | |
| t2 | X=A=0 | | |
| t3 | Unlock A | | |
| t4 | | Slock A | |
| t5 | | X=A=0 | |
| t6 | Xlock A | | |
| t7 | 等待 | Unlock A | |
| t8 | 获得 Xlock A | | |
| t9 | A=X+2 | | |
| t10 | 写回 A(=2) | | Slock A |
| t11 | Unlock A | | 等待 |
| t12 | | | 获得 Slock A |
| t13 | | | X=A=4 |
| t14 | | | Unlock A |
| t15 | | | Xlock A |
| t16 | | Xlock A | |
| t17 | | 等待 | $A=X^2$ |
| t18 | | 等待 | 写回 A (=4) |
| t19 | | 等待 | Unlock A |
| t20 | | 获得 Xock A | |
| t21 | | A=X*2 | |
| t22 | | 写回 A (=0) | |
| t23 | | Unlock A | |

运行结果 A=0, 为非串行化调度。

□课后练习题9

(4) 若三个串行事务都遵守两段锁协议,下图是按 T3-T1-T2 顺序运行的一个不产生死锁的可串行化调度;

| 마난리 | T1 | T2 | Т3 |
|-----|-----------|-----------|-----------|
| 时间 | 11 | 12 | |
| t1 | | | Slock A |
| t2 | | | X=A=0 |
| t3 | | | Xlock A |
| t4 | Slock A | | $A=X^2$ |
| t5 | 等待 | | 写回 A (=0) |
| t6 | 等待 | | Unlock A |
| t7 | X=A=0 | | |
| t8 | Xlock A | | |
| t9 | 等待 | Slock A | Unlock A |
| t10 | A=X+2 | 等待 | |
| t11 | 写回 A (=2) | 等待 | |
| t12 | Unlock A | 等待 | |
| t13 | | X=A=2 | |
| | | Xlock A | |
| | Unlock A | 等待 | |
| | | A=X*2 | |
| | | 写回 A (=4) | |
| | | Unlock A | |
| | | TT-1I- A | |
| | | Unlock A | |

从上可见,按照 T3-T1-T2 的顺序执行结果 A=4 完全与串行化调度相同,所以是一个不产生死锁的可串行化的调度。

□课后练习题9

(5) 若三个事务都遵守两段锁协议,下图是一个产生死锁的调度。

| 时间 | T1 | T2 | T3 |
|----|---------|---------|---------|
| t1 | Slock A | | |
| t2 | X=A=0 | | |
| t3 | | Slock A | |
| t4 | | X=A=0 | |
| t5 | Xlock A | | |
| t6 | 等待 | | |
| t7 | | Xlock A | |
| t8 | | 等待 | |
| | | | |
| | | | Slock A |
| | | | X=A=0 |
| | | | Xlock A |
| | | | 等待 |

上例中, T1 申请对 X1 加写锁,由于 T2 对 X1 加了读锁,所以不成功,处于等待状态; T2 申请对 A 加写锁,由于 T1 对 A 加了读锁,所以不成功,处于等待状态; T3 申请对 A 加读锁,由于 T1 对 A 加了读锁,所以不成功,处于等待状态。因此,三个事务都处于等待状态,产生死锁。