

Hệ Điều Hành

(Nguyên lý các hệ điều hành)

Bộ môn Khoa Học Máy Tính
Viện Công Nghệ Thông Tin và Truyền
Thông

1

Chương 2 Quản lý tiến trình

① Định nghĩa tiến trình

2

Chương 2 Quản lý tiến trình

Tiến trình (TT) (nhắc lại)

- Khi chương trình đang thực hiện
 - Được cung cấp tài nguyên (CPU, bộ nhớ, thiết bị vào/ra...) để hoàn thành công việc
 - Tài nguyên được cấp khi:
 - Bắt đầu c/trình
 - Trong khi c/trình đang thực hiện
 - Gọi là tiến trình (process)
- Hệ thống bao gồm tập các TT thực hiện đồng thời
 - TT hệ điều hành: T/hiện mã lệnh hệ thống
 - TT người dùng: T/hiện mã lệnh người dùng
- Có thể chứa 1 hoặc nhiều tiểu trình

3

Chương 2 Quản lý tiến trình

Tiến trình (nhắc lại)

- Trách nhiệm của HĐH:
 - Đảm bảo hoạt động của TT và tiểu trình (luồng)
 - Tạo/xóa TT (người dùng, hệ thống)
 - Điều phối TT
 - Cung cấp cơ chế đồng bộ, truyền thông và ngăn ngừa tình trạng bế tắc giữa các TT

4

Chương 2 Quản lý tiến trình

- ① Tiến trình
- ② Luồng (Thread)
- ③ Điều phối CPU
- ④ Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
- ⑤ Bế tắc và xử lý bế tắc

5

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình


- Khái niệm tiến trình
- Điều phối tiến trình (Process Scheduling)
- Thao tác trên tiến trình
- Hợp tác tiến trình
- Truyền thông liên tiến trình

6

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Tiến trình và trạng thái hệ thống

- **Trạng thái hệ thống**
 - Vị xử lý: Giá trị các thanh ghi
 - Bộ nhớ: Nội dung các ô nhớ
 - Thiết bị ngoại vi: Trạng thái thiết bị
- Thực hiện chương trình \Rightarrow Trạng thái hệ thống thay đổi
 - Thay đổi rồi rạc, theo từng câu lệnh được thực hiện



- TT là một dãy thay đổi trạng thái của hệ thống
 - Xuất phát từ 1 trạng thái ban đầu
 - Chuyển từ trạng thái này sang trạng thái khác được thực hiện theo yêu cầu nằm trong chương trình của người sử dụng

Tiến trình là sự thực hiện chương trình

7

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Tiến trình >< chương trình

- **Chương trình**: thực thể thụ động (nội dung file trên đĩa)
 - Mã chương trình: Lệnh máy (CD2190EA...)
 - Dữ liệu:
 - Biến được lưu trữ và sử dụng trong bộ nhớ
 - Biến toàn cục
 - Biến được cung cấp động (malloc, new...)
 - Biến stack (tham số hàm, biến cục bộ)
 - Thư viện liên kết động (DLL)
 - Không được dịch & liên kết cùng với chương trình

Khi chương trình đang thực hiện, tài nguyên tối thiểu cần có

- Bộ nhớ cho mã chương trình và dữ liệu
- Các thanh ghi của VXL phục vụ cho quá trình thực hiện

8

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Tiến trình >< chương trình

- **Tiến trình**: thực thể chủ động (bộ đếm lệnh, tập tài nguyên)

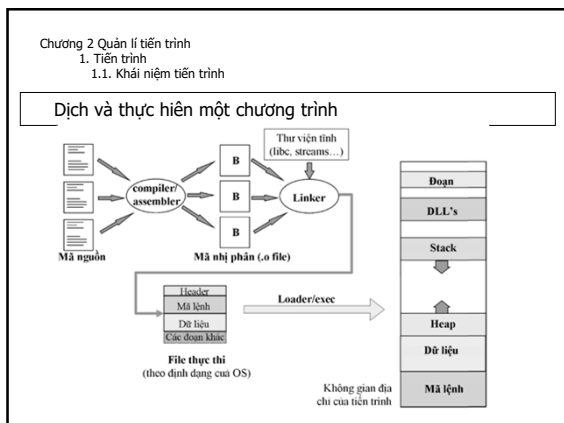
Một chương trình có thể

- Chỉ là 1 phần của trạng thái tiến trình
 - 1 chương trình, nhiều TT (bộ dữ liệu khác nhau)

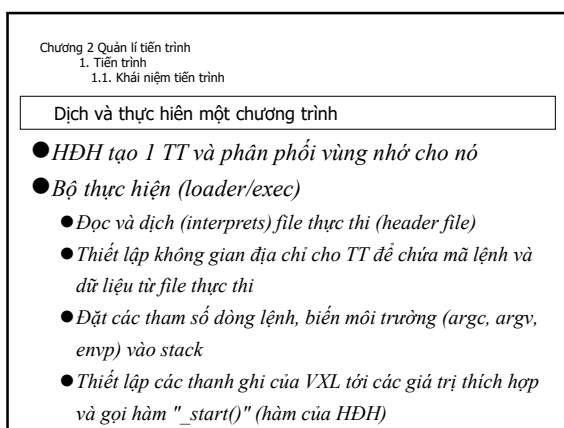
VD: gcc hello.c || gcc baitap.c

- Gọi tới nhiều TT

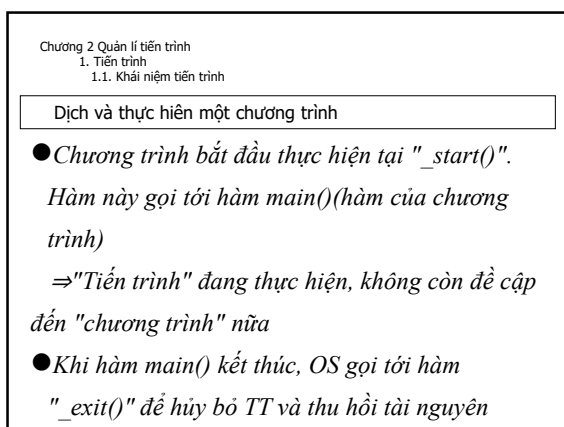
9



10



11



12

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Trạng thái tiến trình

Khi thực hiện, TT thay đổi trạng thái

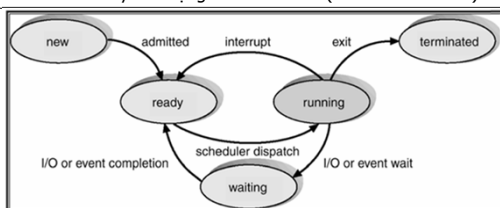
- Khởi tạo (New) TT đang được khởi tạo
- Sẵn sàng (Ready) TT đang đợi sử dụng processor vật lý
- Thực hiện (Running) Các câu lệnh của TT đang được thực hiện
- Chờ đợi (Waiting) TT đang chờ đợi 1 sự kiện nào đó xuất hiện (sự hoàn thành thao tác vào/ra)
- Kết thúc (Terminated) TT thực hiện xong

Trạng thái của TT là một phần trong hoạt động hiện tại của TT

13

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Lưu đồ thay đổi trạng thái tiến trình (Silberschatz 2002)



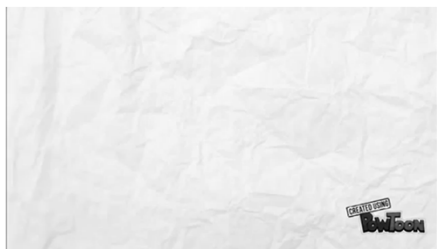
Hệ thống có một processor

- Có duy nhất 1 TT ở trạng thái thực hiện
- Có thể có nhiều TT ở trạng thái chờ đợi hoặc sẵn sàng

14

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Trạng thái tiến trình



15

Chương 2 Quản lí tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Khởi điều khiển tiến trình (PCB: Process Control Block)

- Mỗi TT được thể hiện trong hệ thống bởi 1 khối điều khiển TT
- PCB: cấu trúc thông tin cho phép xác định duy nhất 1 TT

pointer	process state
process number	
program counter	
registers	
memory limits	
list of open files	
...	

- Trạng thái TT
- Bộ đếm lệnh
- Các thanh ghi của CPU
- Thông tin dùng để điều phối TT
- Thông tin quản lý bộ nhớ
- Thông tin tài nguyên có thể sử dụng
- Thông tin thống kê
- Con trỏ tới 1 PCB khác
- ...

16

Chương 2 Quản lí tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Khởi điều khiển tiến trình (PCB: Process Control Block)

Process ID	457
Process Status	"WAITING"
Process State	Process State
• Program Counter	• 245
• Register Contents	• R1:23, R2:63, R3:71
• Main Memory	• Process Address: 345
• Resources	• File1, File5, Disk4
• Process Priority	• 5
Accounting	CPU: 3, Total Time:34.....

17

Chương 2 Quản lí tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Danh sách tiến trình

18

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Khái niệm tiến trình

Tiến trình đơn luồng và tiến trình đa luồng

- TT đơn luồng : Là TT thực hiện *chỉ 1 luồng thực thi*
⇒ Cho phép thực hiện chỉ 1 nhiệm vụ tại 1 thời điểm
- TT đa luồng : Là TT có *nhiều luồng thực thi*
⇒ Cho phép thực hiện nhiều hơn 1 nhiệm vụ tại 1 thời điểm

19

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.1. Điều phối tiến trình

- Khái niệm tiến trình
- Điều phối tiến trình (Process Scheduling)
- Thao tác trên tiến trình
- Hợp tác tiến trình
- Truyền thông liên tiến trình

20

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Giới thiệu

Trong hệ thống đa nhiệm

Mục đích Sử dụng tối đa thời gian của CPU
⇒ Cần có nhiều TT trong hệ thống

Vấn đề Luân chuyển CPU giữa các TT
⇒ Phải có hàng đợi cho các TT

Hệ thống 1 processor

⇒ 1 TT thực hiện
⇒ Các TT khác phải đợi tới khi CPU tự do

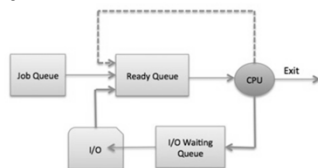
21

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Các hàng đợi tiến trình I

Hệ thống có nhiều hàng đợi dành cho TT

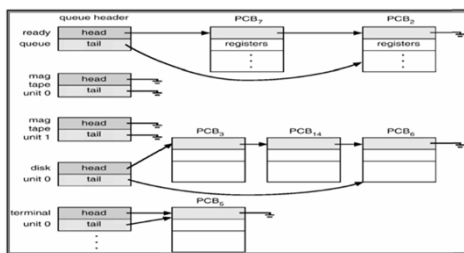
- **Job-queue** Tập các TT trong hệ thống
- **Ready-Queue** Tập các TT tồn tại trong bộ nhớ, đang sẵn sàng và chờ đợi để được thực hiện
- **Device queues** Tập các TT đang chờ đợi 1 thiết bị vào ra. Phân biệt hàng đợi cho từng thiết bị



22

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Các hàng đợi tiến trình II

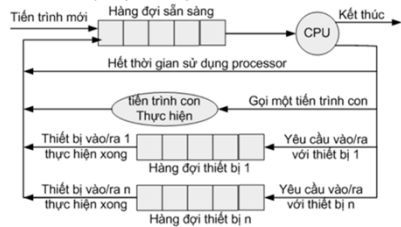


23

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Các hàng đợi tiến trình III

- Các TT di chuyển giữa hàng đợi khác nhau



- TT mới tạo, được đặt trong hàng đợi sẵn sàng, và đợi cho tới khi được lựa chọn để thực hiện

24

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

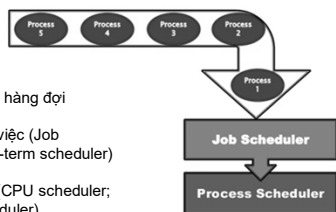
Các hàng đợi tiến trình IV

- TT đã được chọn và đang thực hiện
 - ① Đưa ra 1 yêu cầu vào ra -> đợi trong 1 hàng đợi thiết bị
 - ② Tạo 1 TT con và đợi TT con kết thúc
 - ③ Hết thời gian sử dụng CPU, phải quay lại hàng đợi sẵn sàng
- Trường hợp (1&2) sau khi sự kiện chờ đợi hoàn thành,
 - TT sẽ chuyển từ t/thái đợi -> t/thái sẵn sàng
 - TT quay lại hàng đợi sẵn sàng
- TT tiếp tục chu kỳ (*sẵn sàng, thực hiện, chờ đợi*) cho tới khi kết thúc
 - Xóa khỏi tất cả các hàng đợi
 - PCB và tài nguyên đã cấp được giải phóng

25

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Bộ điều phối (Scheduler)



Lựa chọn TT trong các hàng đợi

- Điều phối công việc (Job scheduler; Long-term scheduler)
- Điều phối CPU (CPU scheduler; Short-term scheduler)

26

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Điều phối công việc

- Chọn các TT từ hàng đợi vào được lưu trong các vùng đệm (đĩa từ) và đưa vào bộ nhớ để thực hiện
- Thực hiện không thường xuyên (đơn vị giây/phút)
- Điều khiển mức độ đa chương trình (số TT trong bộ nhớ)
- Khi mức độ đa chương trình ổn định, điều phối công việc được gọi chỉ khi có TT rời khỏi hệ thống

27

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Điều phối công việc

- Vấn đề lựa chọn công việc (điều phối)
 - Xét chương trình sau

```

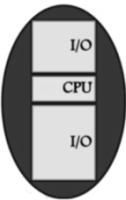
PROGRAM PrintValue:
BEGIN
  Input A;
  Input B;
  C = A + B;
  D = A - B;
  Print "The sum of inputs is: ", C;
  Print "The Difference of inputs is: ", D;
END.
  
```

28

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Điều phối công việc

- Vấn đề lựa chọn công việc (điều phối)
 - TT thiên về vào/ra: ít thời gian CPU
 - VD: Các chương trình đồ họa

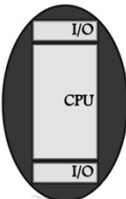


29

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Điều phối công việc

- Vấn đề lựa chọn công việc (điều phối)
 - TT thiên về tính toán: nhiều thời gian CPU
 - VD: Các chương trình toán học...



30

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Điều phối công việc

- Vấn đề lựa chọn công việc (điều phối)
 - Cần lựa chọn lần cả 2 loại TT
 - tt vào ra: hàng đợi sẵn sàng rỗng, lãng phí CPU
 - tt tính toán: hàng đợi thiết bị rỗng, lãng phí thiết bị

Nếu đầu vào là các Job như sau

31

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Điều phối công việc

- Job scheduler sẽ sắp xếp lại vị trí các Job rồi gửi sang Process Scheduler

32

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Điều phối CPU

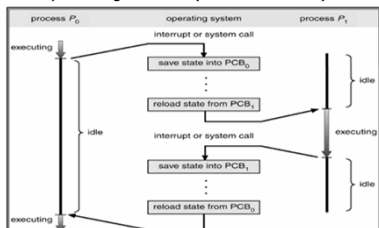
- Lựa chọn 1 TT từ hàng đợi các TT đang sẵn sàng thực hiện và phân phối CPU cho nó
- Được thực hiện thường xuyên (VD: 100ms/lần)
 - TT thực hiện vài ms rồi thực hiện vào/ra
 - Lựa chọn TT mới, đang sẵn sàng
- Phải thực hiện nhanh
 - 10ms để quyết định $\Rightarrow 10/(110) = 9\%$ thời gian CPU lãng phí
- Vấn đề luân chuyển CPU từ TT này -> TT khác
 - Phải lưu t/thái của TT cũ (PCB) và khôi phục t/thái cho TT mới
 - Thời gian luân chuyển là lãng phí
 - Có thể được hỗ trợ bởi phần cứng
- Vấn đề lựa chọn TT (điều phối CPU)

33

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Chuyển ngữ cảnh (context switch)

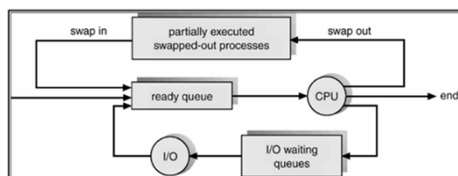
- Chuyển CPU từ TT này -> TT khác (hoán đổi TT thực hiện)
- Thực hiện khi xuất hiện tín hiệu ngắt (ngắt thời gian) hoặc TT đưa ra lời gọi hệ thống (thực hiện vào/ra)
- Lưu đồ của chuyển CPU giữa các TT (Silberschatz 2002)



34

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.2. Điều phối tiến trình

Hoán chuyển tiến trình (Medium-term scheduler)



- Nhiệm vụ
 - Đưa TT ra khỏi bộ nhớ (làm giảm mức độ đa chương trình)
 - Sau đó đưa TT quay trở lại (có thể ở vị trí khác) và tiếp tục thực hiện
- Mục đích: Giải phóng vùng nhớ, tạo vùng nhớ tự do rộng hơn

35

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.3. Thao tác trên tiến trình

- Khái niệm tiến trình
- Điều phối tiến trình (Process Scheduling)
- Thao tác trên tiến trình
- Hợp tác tiến trình
- Truyền thông liên tiến trình

36

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.3. Thao tác trên tiến trình

Thao tác trên tiến trình

- Tạo tiến trình

- Kết thúc tiến trình

37

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.3. Thao tác trên tiến trình

Tạo tiến trình

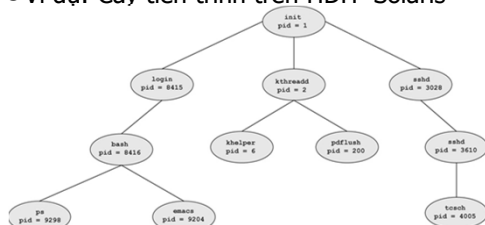
- TT có thể tạo nhiều TT mới cùng hoạt động (CreateProcess(), fork())
 - TT tạo: TT cha
 - TT được tạo: TT con
- TT con có thể tạo TT con khác ⇒ Cây tiến trình

38

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.3. Thao tác trên tiến trình

Cây tiến trình

- Ví dụ: Cây tiến trình trên HĐH Solaris



39

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.3. Thao tác trên tiến trình

Tạo tiến trình

- Vấn đề phân phối tài nguyên
 - TT con lấy từ HĐH
 - TT con lấy từ TT cha
 - Tất cả
 - Một phần của TT cha (ngăn ngừa việc tạo quá nhiều TT con)
- Vấn đề thực hiện
 - TT cha tiếp tục thực hiện đồng thời với TT con
 - TT cha đợi TT con kết thúc

40

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.3. Thao tác trên tiến trình

Kết thúc tiến trình

- Hoàn thành câu lệnh cuối và yêu cầu HĐH xóa nó (exit)
 - Gửi trả dữ liệu tới TT cha
 - Các tài nguyên đã cung cấp được trả lại hệ thống
- TT cha có thể kết thúc sự thực hiện của TT con

● TT cha phải biết định danh TT con \Rightarrow TT con phải gửi

41

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.3. Thao tác trên tiến trình

Kết thúc tiến trình (tiếp.)

- TT cha kết thúc TT con khi
 - TT con sử dụng vượt quá mức tài nguyên được cấp
 - Nhiệm vụ cung cấp cho TT con không còn cần thiết nữa
 - TT cha kết thúc và HĐH không cho phép TT con tồn tại khi TT cha kết thúc

\Rightarrow Cascading termination. VD: *kết thúc hệ thống*

42

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.3. Thao tác trên tiến trình

Một số hàm với tiến trình trong WIN32 API

Library DLL	Kernel32.lib Kernel32.dll
----------------	------------------------------

- **CreateProcess(. . .)**
 - LPCTSTR Tên của chương trình được thực hiện
 - LPCTSTR Tham số dòng lệnh
 - LPSECURITY_ATTRIBUTES Thuộc tính an ninh t/trình
 - LPSECURITY_ATTRIBUTES Thuộc tính an ninh luồng
 - BOOL Cho phép kế thừa các thẻ thiết bị (TRUE/FALSE)
 - DWORD Cờ tạo tiến trình (VD CREATE_NEW_CONSOLE)
 - LPVOID Trỏ tới khối môi trường
 - LPCTSTR Đường dẫn đầy đủ đến chương trình
 - LPSTARTUPINFO Cấu trúc thông tin cho tiến trình mới
 - LPPROCESS_INFORMATION Thông tin về tiến trình mới

43

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.3. Thao tác trên tiến trình

Một số hàm với tiến trình trong WIN32 API (tiếp)

- **TerminateProcess(HANDLE hProcess, UINT uExitCode)**
 - hProcess Thẻ tiến trình bị kết thúc đóng
 - uExitCode Mã kết thúc tiến trình
- **WaitForSingleObject(HANDLE hHandle, DWORD dwMs)**
 - hHandle Thẻ đối tượng
 - dwMs Thời gian chờ đợi (INFINITE)

44

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.4. Hợp tác tiến trình

- Khái niệm tiến trình
- Điều phối tiến trình (Process Scheduling)
- Thao tác trên tiến trình
- Hợp tác tiến trình
- Truyền thông liên tiến trình

45

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.4. Hợp tác tiến trình

Phân loại tiến trình

- Các TT tuần tự
 - Điểm bắt đầu của TT này nằm sau điểm kết thúc của TT kia
- Các TT song song
 - Điểm bắt đầu của TT này nằm giữa điểm bắt đầu và kết thúc của TT kia
 - Độc lập: Không ảnh hưởng tới hoặc bị ảnh hưởng bởi TT khác đang thực hiện trong hệ thống
 - Có hợp tác: Ảnh hưởng tới hoặc chịu ảnh hưởng bởi TT khác đang thực hiện trong hệ thống

46

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.4. Hợp tác tiến trình

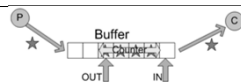
Hợp tác tiến trình

- Mục đích
 - Chia sẻ thông tin
 - Tăng tốc độ tính toán
 - Module hóa
 - Tiện dụng
- Đòi hỏi cơ chế cho phép
 - Truyền thông giữa các TT
 - Đồng bộ hóa hoạt động của các TT

47

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.4. Hợp tác tiến trình

Bài toán người sản xuất (producer)-người tiêu thụ(consumer) I



- Hệ thống gồm 2 tiến trình
 - Producer sản xuất ra các sản phẩm
 - Consumer tiêu thụ các sản phẩm được sản xuất ra
- Ứng dụng
 - Chương trình in (producer) sản xuất ra các ký tự được tiêu thụ bởi bộ điều khiển máy in (consumer)
 - Trình dịch (producer) sản xuất ra mã hợp ngữ, trình hợp ngữ (consumer/producer) tiêu thụ mã hợp ngữ rồi sản xuất ra module đối tượng được bộ thực hiện (consumer) tiêu thụ

48

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.4. Hợp tác tiến trình

Bài toán người sản xuất (producer)-người tiêu thụ(consumer) II

- *Producer* và *Consumer* hoạt động đồng thời
- Sử dụng vùng đệm dùng chung (**Buffer**) chứa sản phẩm được điền vào bởi *Producer* và được lấy ra bởi *Consumer*
 - IN Vị trí trống kế tiếp trong vùng đệm;
 - OUT Vị trí đầy đầu tiên trong vùng đệm.
 - Counter Số sản phẩm trong vùng đệm
- *Producer* và *Consumer* phải đồng bộ

49

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.4. Hợp tác tiến trình

Bài toán người sản xuất (producer)-người tiêu thụ(consumer) III

- Vùng đệm dung lượng vô hạn
 - Khi Buffer rỗng, *Consumer* phải đợi
 - *Producer* không phải đợi khi đặt sản phẩm vào buffer
- Vùng đệm dung lượng hữu hạn
 - Khi Buffer rỗng, *Consumer* phải đợi
 - *Producer* phải đợi nếu vùng đệm đầy

50

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.4. Hợp tác tiến trình

Bài toán người sản xuất (producer)-người tiêu thụ(consumer) II

Producer

```
while(1) {
    /*produce an item in nextProduced*/
    while (Counter == BUFFER_SIZE) ; /*do nothing*/
    Buffer[IN] = nextProduced;
    IN = (IN + 1) % BUFFER_SIZE;
    Counter++;
}
```

Consumer

```
while(1){
    while(Counter == 0) ; /*do nothing*/
    nextConsumed = Buffer[OUT];
    OUT = (OUT + 1) % BUFFER_SIZE;
    Counter--; /*consume the item in nextConsumed*/
}
```

51

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

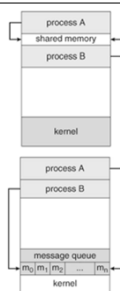
- Khái niệm tiến trình
- Điều phối tiến trình (Process Scheduling)
- Thao tác trên tiến trình
- Hợp tác tiến trình
- Truyền thông liên tiến trình

52

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Trao đổi giữa các tiến trình

- Mô hình bộ nhớ dùng chung
 - Các TT chia sẻ vùng nhớ chính
 - Mã cài đặt được viết tường minh bởi người lập trình ứng dụng
 - Ví dụ: Bài toán Producer-Consumer
- Mô hình truyền thông liên TT (Interprocess communication)
 - Là cơ chế cho phép các TT truyền thông và đồng bộ các hoạt động
 - Thường được sử dụng trong các hệ phân tán khi các TT truyền thông nằm trên các máy khác nhau (chat)
 - Đảm bảo bởi hệ thống truyền thông điệp



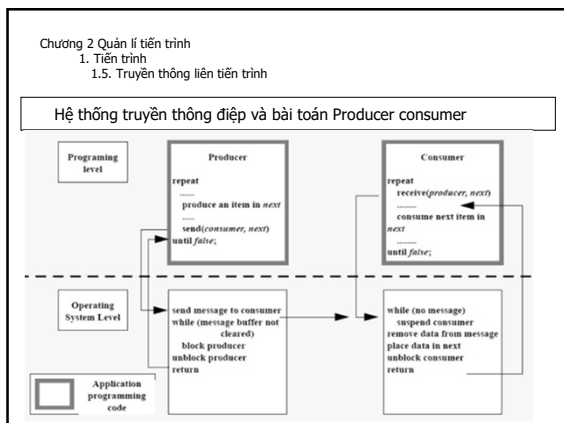
53

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Hệ thống truyền thông điệp

- Cho phép các TT trao đổi với nhau không qua sử dụng các biến dùng chung
- Yêu cầu 2 thao tác cơ bản
 - Send (msg) Các msg có kích thước cố định hoặc thay đổi
 - Cố định : dễ cài đặt mức hệ thống, nhiệm vụ lập trình khó
 - Thay đổi: cài đặt mức hệ thống phức tạp, lập trình đơn giản
 - Receive (msg)
- Nếu 2 TT P và Q muốn trao đổi, chúng cần
 - Thiết lập 1 liên kết truyền thông (vật lý/logic) giữa chúng
 - Trao đổi các messages nhờ các thao tác send/receive

54



55

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Hệ thống truyền thông điệp

- Các vấn đề cài đặt
 - Các liên kết được thiết lập như thế nào?
 - Một liên kết có thể dùng cho nhiều hơn 2 TT?
 - Bao nhiêu liên kết có thể tồn tại giữa mọi cặp TT?

56

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Truyền thông trực tiếp

- Các TT phải gọi tên TT nhận/gửi một cách tường minh
 - send (P, message) - gửi 1 thông báo tới TT P
 - receive(Q, message) - nhận 1 thông báo từ TT Q
- Tính chất của liên kết truyền thông
 - Được thiết lập lập tự động
 - 1 liên kết gắn chỉ với cặp TT truyền thông
 - Chỉ tồn tại 1 liên kết giữa cặp TT
 - Liên kết có thể là 1 chiều, nhưng thường 2 chiều

57

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Truyền thông gián tiếp

- Các thông điệp được gửi/nhận tới/từ các hộp thư (mailboxes), cổng (ports)
 - Mỗi hộp thư có định danh duy nhất
 - Các TT có thể trao đổi nếu chúng dùng chung hộp thư
- Tính chất các liên kết
 - Được thiết lập chỉ khi các TT dùng chung hộp thư
 - 1 liên kết có thể được gán với nhiều TT
 - Mỗi cặp TT có thể dùng chung nhiều liên kết truyền thông
 - Liên kết có thể 1 hay 2 chiều
- Các thao tác
 - Tạo hộp thư
 - Gửi/nhận thông báo qua hộp thư
 - send(A, msg): Gửi 1 msg tới hộp thư A
 - receive(A, msg): Nhận 1 msg từ hộp thư A
 - Hủy bỏ hộp thư



58

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Vấn đề đồng bộ hoá

- Truyền thông điệp có thể phải chờ đợi (blocking), hoặc không chờ đợi (non blocking)
 - Blocking Truyền thông đồng bộ
 - Non-blocking Truyền thông không đồng bộ
- Các thủ tục send() và receive() có thể phải chờ đợi hoặc không
 - Blocking send TT gửi thông báo và đợi cho tới khi msg được nhận bởi TT nhận hoặc bởi hộp thư
 - Non-blocking send TT gửi thông báo và tiếp tục làm việc
 - Blocking receive TT nhận phải đợi cho tới khi có thông điệp
 - Non-blocking receive TT nhận trả về hoặc 1 thông điệp có giá trị, hoặc 1 giá trị null

59

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Vùng đệm

- Các thông điệp trao đổi giữa các TT được lưu trong hàng đợi tạm thời (buffer)



60

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

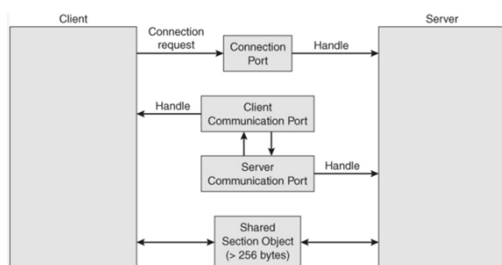
Vùng đệm

- Hàng đợi có thể được cài đặt theo khả năng chứa
 - 0 (Zero capacity): Độ dài hàng đợi là 0
 - Không tồn tại thông điệp trong đường liên kết \Rightarrow Sender phải đợi cho tới khi thông điệp được nhận
 - Có giới hạn (Bound capacity)
 - Hàng đợi có độ dài $n \Rightarrow$ chứa nhiều nhất n thông điệp
 - Nếu hàng đợi không đầy, thông điệp sẽ được lưu vào trong vùng đệm và Sender tiếp tục bình thường
 - Nếu hàng đợi đầy, sender phải đợi cho tới khi có chỗ trống
 - Không giới hạn (Unbound capacity)
 - Sender không bao giờ phải đợi

61

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Windows XP Truyền thông điệp giữa các tiến trình



62

Chương 2 Quản lý tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

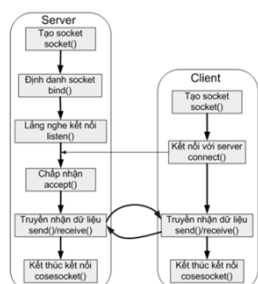
Truyền thông trong hệ thống Client-Server với Socket

- Được xem như đầu mút cho truyền thông, qua đó các ứng dụng gửi/nhận dữ liệu qua mạng
 - Truyền thông thực hiện giữa các cặp Sockets
- Bao gồm cặp địa chỉ IP và cổng. Ví dụ: 161.25.19.8:1625
 - Địa chỉ IP: Địa chỉ của máy trong mạng
 - Cổng (port): Định danh TT tham gia trao đổi trên máy
- Các loại sockets
 - Stream Socket: Dựa trên TCP/IP \rightarrow Truyền dữ liệu tin cậy
 - Datagram Socket: Dựa trên UDP/IP \rightarrow Truyền dữ liệu không tin cậy
- Win32 API: Winsock
 - Windows Sockets Application Programming Interface

63

Chương 2 Quản lí tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Thiết lập quá trình trao đổi dữ liệu



64

Chương 2 Quản lí tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Một số hàm trong Winsock API 32

socket() Tạo socket truyền dữ liệu.
bind() Định danh cho socket vừa tạo (gán cho một cổng).
listen() Lắng nghe một kết nối.
accept() Chấp nhận một kết nối.
connect() Kết nối với server.
send() Gửi dữ liệu với stream socket.
sendto() Gửi dữ liệu với datagram socket.
receive() Nhận dữ liệu với stream socket.
recvfrom() Nhận dữ liệu với datagram socket.
closesocket() Kết thúc một socket đã tồn tại.
.....

65

Chương 2 Quản lí tiến trình
1. Tiến trình
1.5. Truyền thông liên tiến trình

Bài tập

Sử dụng Winsock xây dựng chương trình Client-Server

Chương trình Chat.
.....

66

Chương 2 Quản lí tiến trình

- ① Tiến trình
- ② Luồng (Thread)
- ③ Điều phối CPU
- ④ Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
- ⑤ Bể tắc và xử lý bể tắc

67

Chương 2 Quản lí tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

- Giới thiệu
- Mô hình đa luồng
- Cài đặt luồng với Windows
- Vấn đề đa luồng

68

Chương 2 Quản lí tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Ví dụ: Tính toán trên vector

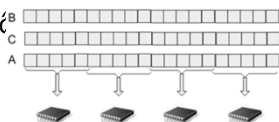
- Tính toán trên vector kích thước lớn

```
For (k = 0; k < n; k++) {
```

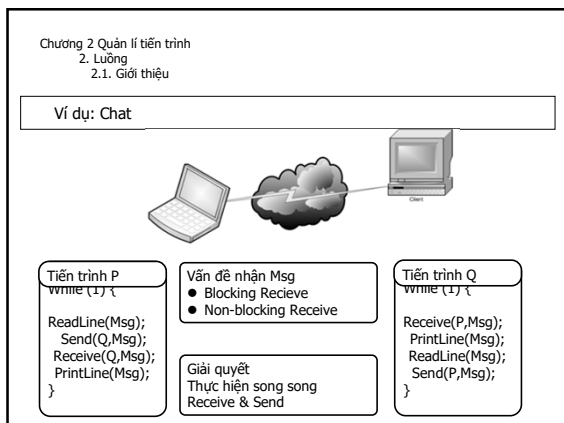
```
    a[k] = b[k]*c[k];
```

```
}
```

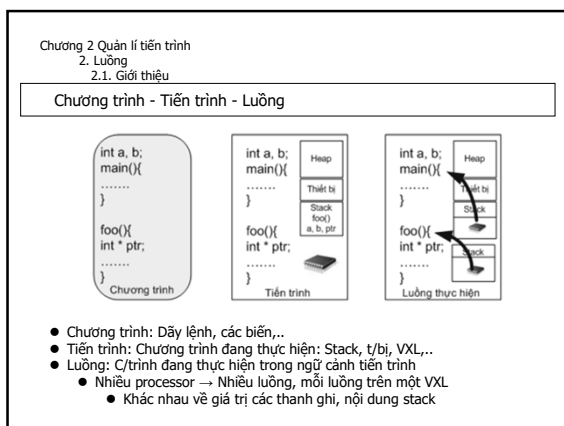
Với hệ th^c



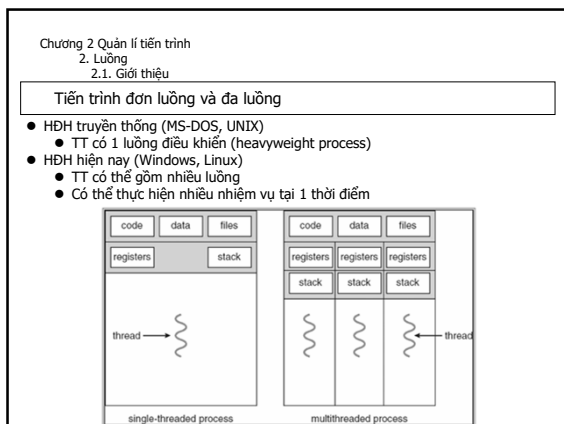
69



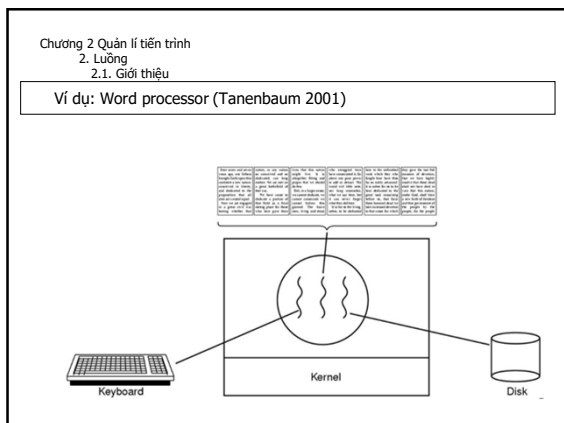
70



71



72



73

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Khái niệm luồng

- Là đơn vị sử dụng CPU cơ bản, gồm
 - Định danh luồng (ID Thread)
 - Bộ đếm chương trình (Program Counter)
 - Tập các thanh ghi (Registers)
 - Không gian stack
- Chia sẻ cùng các luồng khác trong cùng 1 TT
 - Đoạn mã lệnh
 - Đoạn dữ liệu (đối tượng toàn cục)
 - Các tài nguyên HĐH khác (file đang mở)
- Các luồng có thể thực hiện cùng đoạn mã với ngữ cảnh (*Tập thanh ghi, Bộ đếm chương trình, stack*) khác nhau
- Còn được gọi là TT nhẹ (LWP: Lightweight Process)
- 1 TT có ít nhất là 1 luồng

74

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu


Phân biệt tiến trình và luồng

Tiến trình	Luồng
TT có đoạn mã/dữ liệu/heap & các đoạn khác	Luồng không có đoạn dữ liệu hay heap riêng
Phải có ít nhất 1 luồng trong mỗi TT	Luồng không đứng riêng mà nằm trong 1 TT
Các luồng trong phạm vi 1 TT chia sẻ mã/dữ liệu/heap, vào/ra nhưng có stack và tập thanh ghi riêng	Có thể tồn tại nhiều luồng trong mỗi TT. Luồng đầu là luồng chính và sở hữu không gian stack của TT
Thao tác khởi tạo, luân chuyển TT tốn kém	Thao tác khởi tạo và luân chuyển luồng không tốn kém
Bảo vệ tốt do có không gian địa chỉ riêng	Không gian địa chỉ chung, cần phải bảo vệ
Khi TT kết thúc, các tài nguyên được đòi lại và các luồng phải kết thúc theo	Luồng kết thúc, stack của nó được thu hồi

75

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Phân biệt tiến trình và luồng



76

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Lợi ích của lập trình đa luồng

- Tăng tính đáp ứng với người dùng
- Chia sẻ tài nguyên
- Tính kinh tế
- Sử dụng kiến trúc nhiều vi xử lý

77

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Lợi ích của lập trình đa luồng

- Tăng tính đáp ứng với người dùng
 - Cho phép TT vẫn thực hiện ngay khi 1 phần đang chờ đợi (block) hoặc đang thực hiện tính toán tăng cường (lengthy operation)
- Chia sẻ tài nguyên
 - Các luồng chia sẻ bộ nhớ và tài nguyên của TT chứa nó
 - Tốt cho các thuật toán song song (sử dụng chung các CTDL)
 - Trao đổi giữa các luồng thông qua bộ nhớ dùng chung
 - Cho phép 1 ứng dụng chứa nhiều luồng hoạt động trong cùng không gian địa chỉ

78

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Lợi ích của lập trình đa luồng (tiếp)

- Tính kinh tế
 - Các thao tác khởi tạo, hủy bỏ và luân chuyển luồng ít tốn kém
 - Minh họa được tính song song trên bộ đơn VXL do thời gian luân chuyển CPU nhanh (Thực tế chỉ 1 luồng thực hiện)
- Sử dụng kiến trúc nhiều vi xử lý
 - Các luồng chạy song song thực sự trên các bộ VXL khác nhau.

79

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Lợi ích của lập trình đa luồng -> Ví dụ

Tính toán trên vector

```
for (k = 0; k < n; k++) {
    a[k] = b[k] * c[k];
}
```

Mô hình đa luồng

```
void fn(a,b)
for(k = a; k < b; k++){
    a[k] = b[k] * c[k];
}

void main(){
    CreateThread(fn(0, n/4));
    CreateThread(fn(n/4, n/2));
    CreateThread(fn(n/2, 3n/4));
    CreateThread(fn(3n/4, n));
}
```

80

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Cài đặt luồng

Trong không gian người dùng

Trong không gian nhân

81

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Luồng người dùng (User -Level Threads)

- Quản lý các luồng được thực hiện bởi chương trình ứng dụng
- Nhân hệ thống không biết gì về sự tồn tại luồng
 - Điều phối TT như 1 đơn vị duy nhất
 - Gán cho mỗi TT 1 t/ thái duy nhất
 - Sẵn sàng, chờ đợi, thực hiện,...
- Chương trình ứng dụng được lập trình theo mô hình đa luồng được hỗ trợ bởi thư viện luồng

82

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Luồng người dùng (User -Level Threads)

Thư viện: POSIX Pthreads, Mach C-threads, Solaris 2 UI-threads, Win32 threads

- Ưu điểm
 - Nhanh chóng trong tạo và quản lý luồng
- Nhược điểm
 - Khi 1 luồng rơi vào t/thái chờ đợi, tất cả các luồng trong cùng TT bị chờ đợi theo
 ⇒ Không tận dụng được ưu điểm của mô hình lập trình đa luồng

83

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.1. Giới thiệu

Luồng mức hệ thống (Kernel - Level threads)

- Nhân duy trì thông tin về TT và các luồng
- Quản lý luồng được thực hiện bởi nhân
 - Không tồn tại các mã quản lý luồng trong ứng dụng
 - Điều phối luồng được thực hiện bởi nhân, dựa trên các luồng
- Nhược điểm:
 - Chậm trong tạo và quản lý luồng
- Ưu điểm:
 - 1 luồng chờ đợi vào ra, không ảnh hưởng tới luồng khác
 - Trong môi trường đa VXL, nhân có thể điều phối các luồng cho các VXL khác nhau
- HĐH: Windows NT/2000/XP, Linux, OS/2,...

84

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Lồng
2.2. Mô hình đa luồng

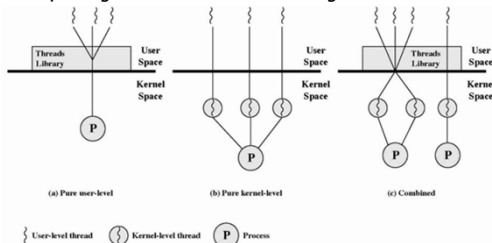
- Giới thiệu
- Mô hình đa luồng
- Cài đặt luồng với Windows
- Vấn đề đa luồng

85

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Lồng
2.2. Mô hình đa luồng

Giới thiệu

- Nhiều hệ thống hỗ trợ cả luồng mức người dùng và luồng mức hệ thống \Rightarrow Nhiều mô hình đa luồng khác nhau

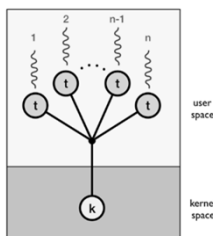


86

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Lồng
2.2. Mô hình đa luồng

Mô hình nhiều-một

- Ánh xạ nhiều luồng mức người dùng \rightarrow 1 luồng mức hệ thống
- Quản lý luồng được thực hiện trong không gian người dùng
 - Hiệu quả
 - Cho phép tạo nhiều luồng tùy ý
 - Toàn bộ TT sẽ bị khóa nếu 1 luồng bị khóa
- Không thể chạy song song trên các máy nhiều vi xử lý (Chỉ 1 luồng có thể truy nhập nhân tại 1 thời điểm)
- Dùng trong HĐH không hỗ trợ luồng hệ thống



87

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.2. Mô hình đa luồng

Mô hình một-một

- Ánh xạ mỗi luồng mức người dùng -> 1 luồng hệ thống
 - Cho phép thực hiện luồng khác khi 1 luồng bị chờ đợi
 - Cho phép chạy song song đa luồng trên máy nhiều vi xử lý
- Tạo luồng mức người dùng đòi hỏi tạo 1 luồng mức hệ thống tương ứng
 - Ảnh hưởng tới hiệu năng của ứng dụng
 - Chi phí cao => Giới hạn số luồng được hệ thống hỗ trợ
- Được sử dụng trong Windows NT/2000/XP

88

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.2. Mô hình đa luồng

Mô hình nhiều-nhiều

- Nhiều luồng mức người dùng ánh xạ tới một số nhỏ luồng mức hệ thống
- Số lượng luồng nhân có thể được xác định theo máy hoặc theo ứng dụng
 - VD: Được cấp nhiều luồng nhân hơn trên hệ thống nhiều VXL
- Có được ưu điểm của 2 mô hình trên
 - Cho phép tạo nhiều luồng mức ứng dụng theo yêu cầu
 - Các luồng nhân tương ứng có thể chạy song song trên hệ nhiều VXL
 - 1 luồng bị khóa, nhân có thể cho phép luồng khác thực hiện
- Ví dụ: UNIX

89

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.2. Mô hình đa luồng

Cơ chế kích hoạt bộ điều phối (scheduler activation)

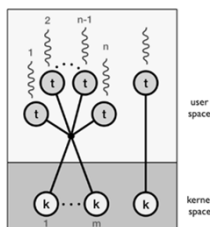
Cách thức để kernel liên lạc với trình q/ly luồng mức user để duy trì số lượng luồng mức nhân hợp lý được phân phối cho TT

90

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.2. Mô hình đa luồng

Mô hình 2 mức (two-level)

- Kết hợp nhiều-nhiều và một-một
- Ưu tiên một số luồng cần được phục vụ nhiều hơn.



91

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.3. Cài đặt luồng với Windows

- Giới thiệu
- Mô hình đa luồng
- Cài đặt luồng với Windows
- Vấn đề đa luồng

92

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.3. Cài đặt luồng với Windows

Một số hàm với luồng trong WIN32 API

- HANDLE CreateThread(...);
 - LPSECURITY_ATTRIBUTES lpThreadAttributes,
 - ⇒ Trỏ tới cấu trúc an ninh: thẻ trả về có thể được kế thừa?
 - DWORD dwStackSize,
 - ⇒ Kích thước ban đầu của stack cho luồng mới
 - LPTHREAD_START_ROUTINE lpStartAddress,
 - ⇒ Trỏ tới hàm được thực hiện bởi luồng mới
 - LPVOID lpParameter,
 - ⇒ Trỏ tới các biến được gửi tới luồng mới (tham số của hàm)
 - DWORD dwCreationFlags,
 - ⇒ Phương pháp tạo luồng
 - CREATE_SUSPENDED : Luồng ở trạng thái tạm ngưng
 - 0: Luồng được thực hiện ngay lập tức
 - LPDWORD lpThreadId
 - ⇒ Biến ghi nhận định danh luồng mới
- Kết quả trả về: Thẻ của luồng mới hoặc giá trị NULL nếu không tạo được luồng mới

93

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.3. Cài đặt luồng với Windows

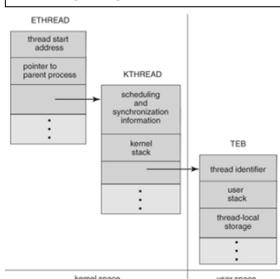
Ví dụ

```
#include <windows.h>
#include <stdio.h>
void Routine(int *n){
    printf("My argument is %d\n", *n);
}
int main(){
    int i, P[5]; DWORD Id;
    HANDLE hHandles[5];
    for (i=0; i < 5; i++) {
        P[i] = i;
        hHandles[i] = CreateThread(NULL, 0,
            (LPTHREAD_START_ROUTINE)Routine, &P[i], 0, &Id);
        printf("Thread %d was created\n", Id);
    }
    for (i=0; i < 5; i++) WaitForSingleObject(hHandles[i], INFINITE);
    return 0;
}
```

94

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.3. Cài đặt luồng với Windows

Luồng trong Windows XP



Thread bao gồm

- Thread ID
- Registers
- user stack dùng trong user mode, kernel stack dùng trong kernel mode.
- Vùng lưu trữ riêng được dùng bởi các thư viện khi thực hiện (run-time) và thư viện liên kết động

executive thread block
Kernel thread block
Thread environment block

95

Chương 2 Quản lý tiến trình
2. Luồng
2.4. Vấn đề đa luồng

- Giới thiệu
- Mô hình đa luồng
- Cài đặt luồng với Windows
- Vấn đề đa luồng

96

Chương 2 Quản lí tiến trình
2. Luồng
2.4. Vấn đề đa luồng

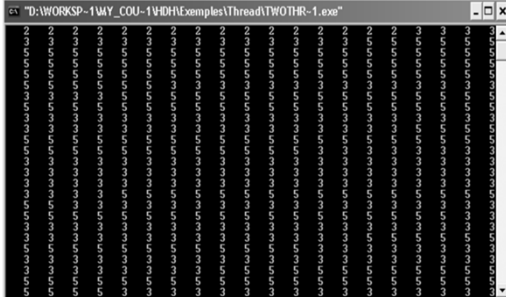
Ví dụ

```
#include <windows.h>
#include <stdio.h>
int x = 0, y = 1;
void T1(){
    while(1){ x = y + 1; printf("%d", x); }
}
void T2(){
    while(1){ y = 2; y = y * 2; }
}
int main(){
    HANDLE h1, h2; DWORD Id;
    h1=CreateThread(NULL,0,(LPTHREAD_START_ROUTINE)T1,NULL,0,&Id);
    h2=CreateThread(NULL,0,(LPTHREAD_START_ROUTINE)T2,NULL,0,&Id);
    WaitForSingleObject(h1,INFINITE);
    WaitForSingleObject(h2,INFINITE);
    return 0;
}
```

97

Chương 2 Quản lí tiến trình
2. Luồng
2.4. Vấn đề đa luồng

Kết quả thực hiện



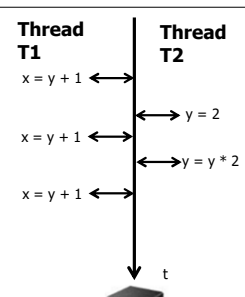
98

Chương 2 Quản lí tiến trình
2. Luồng
2.4. Vấn đề đa luồng

Giải thích

Shared int y = 1	
Thread T_1	Thread T_2
$x \leftarrow y + 1$	$y \leftarrow 2$
	$y \leftarrow y * 2$
$x = ?$	

Kết quả thực hiện các luồng song song phụ thuộc trật tự truy nhập biến dùng chung giữa chúng



99

Chương 2 Quản lí tiến trình

- ① Tiến trình
- ② Luồng (Thread)
- ③ Điều phối CPU
- ④ Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
- ⑤ Bể tắc và xử lý bể tắc

100

Chương 2 Quản lí tiến trình

3. Điều phối CPU
3.1. Các khái niệm cơ bản

- Các khái niệm cơ bản
- Tiêu chuẩn điều phối
- Các thuật toán điều phối
- CPU Điều phối đa xử lý

101

Chương 2 Quản lí tiến trình

3. Điều phối CPU
3.1. Các khái niệm cơ bản

Giới thiệu

- Hệ thống có 1 *processor* → Chỉ có 1 TT được thực hiện tại 1 thời điểm
- TT được thực hiện (*chiếm dụng VXL*) cho tới khi phải chờ đợi 1 thao tác vào ra
 - Hệ đơn c/trình: CPU không được sử dụng ⇒ Lãng phí
 - Hệ đa c/trình: cố gắng sử dụng CPU (đang rảnh rỗi) cho các TT khác (đang chờ đợi)
 - Cần nhiều TT sẵn sàng trong bộ nhớ tại 1 thời điểm
 - Khi 1 TT phải chờ, HĐH lấy lại processor để phân cho TT khác
- Điều phối processor quan trọng với HĐH đa nhiệm

102 ● Luân chuyển CPU giữa các TT → khai thác hệ thống

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.1. Các khái niệm cơ bản

Chu kỳ thực hiện CPU - I/O

- TT là chuỗi luân phiên giữa chu kỳ tính toán và chờ đợi vào/ra
 - Bắt đầu bởi chu kỳ tính toán
 - Tiếp theo chu kỳ đợi vào/ra
 - Tính toán → đợi vào/ra → tính toán → đợi vào/ra → . . .
 - Kết thúc: Tính toán (yêu cầu hệ thống kết thúc thực hiện)
- Phân biệt các kiểu TT
 - Dựa trên sự phân bố thời gian cho các chu kỳ CPU & vào/ra
 - TT tính toán (CPU-bound process) có vài chu kỳ CPU dài

103

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.1. Các khái niệm cơ bản

Bộ điều phối CPU

- Lựa chọn 1 trong số các TT đang sẵn sàng trong bộ nhớ và cung cấp CPU cho nó
 - Các TT phải sắp hàng trong hàng đợi
 - Hàng đợi FIFO, Hàng đợi ưu tiên, DSLK đơn giản . . .
- Quyết định điều phối CPU xảy ra khi TT chuyển từ t/thái
 - 1) thực hiện → t/thái chờ đợi (y/c vào/ra)
 - 2) thực hiện → t/thái sẵn sàng (hết t/gian sử dụng CPU → ngắt t/gian)
 - 3) chờ đợi → t/thái sẵn sàng (hoàn thành vào/ra)

104

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.1. Các khái niệm cơ bản

Điều phối tương dụng và không tương dụng

- Điều phối không tương dụng
 - TT chiếm CPU cho tới khi chủ động giải phóng:
 - Kết thúc nhiệm vụ
 - Chuyển sang trạng thái chờ đợi
 - Không đòi hỏi phản ứng đặc biệt (đồng hồ)
 - Ví dụ: DOS, Win 3.1, Macintosh

105

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.1. Các khái niệm cơ bản

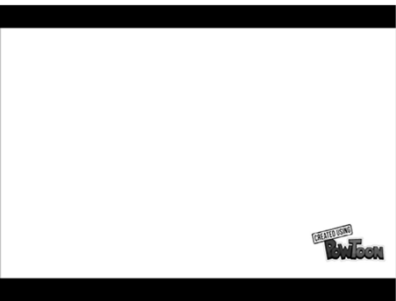
Điều phối trưng dụng và không trưng dụng

- Điều phối trưng dụng
 - TT chỉ được phép thực hiện trong 1 khoảng t/gian
 - Hết t/gian, ngắt t/gian xuất hiện, bộ điều vận (dispatcher) quyết định phục hồi lại TT hay chọn TT khác
 - Bảo vệ CPU khỏi các TT "đói-CPU"
 - Vấn đề dữ liệu dùng chung
 - TT 1 đang cập nhật DL thì bị mất CPU
 - TT 2, được giao CPU và đọc DL đang cập nhật

106

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.1. Các khái niệm cơ bản

Điều phối trưng dụng và không trưng dụng



107


Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.2. Tiêu chuẩn điều phối

- Các khái niệm cơ bản
- Tiêu chuẩn điều phối
- Các thuật toán điều phối
- CPU Điều phối đa xử lý

108

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.2. Tiêu chuẩn điều phối

Tiêu chuẩn điều phối I



109

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.2. Tiêu chuẩn điều phối

Tiêu chuẩn điều phối I

➤ **Tất cả hệ thống nói chung**

- Công bằng
 - Chia sẻ CPU công bằng giữa các TT
 - Không phải chờ đợi vô hạn
- Các chiến lược điều phối đề ra phải được tuân thủ
- Cân bằng tải: mọi thành phần của hệ thống đều bận rộn

➤ **Hệ thống xử lý theo lô**

110

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.2. Tiêu chuẩn điều phối

Tiêu chuẩn điều phối I

➤ **Hệ thống xử lý theo lô**

- Sử dụng CPU (Lớn nhất)
 - Mục đích của điều độ là làm CPU hoạt động nhiều nhất có thể
 - Độ sử dụng CPU thay đổi từ 40% (hệ thống tải nhẹ) đến 90% (hệ thống tải nặng).
- Thông lượng (throughput) (Lớn nhất)
 - Số lượng TT hoàn thành trong 1 đơn vị thời gian
 - Các TT dài: 1 TT/giờ

111

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.2. Tiêu chuẩn điều phối

Tiêu chuẩn điều phối I

➤ **Hệ thống xử lý theo lô**

- Thời gian hoàn thành (Nhỏ nhất)
 - Khoảng t/gian từ thời điểm gửi đến hệ thống tới khi TT kết thúc.
 - Gồm các khoảng t/gian chờ đợi
 - để đưa TT vào bộ nhớ
 - trong hàng đợi sẵn sàng
 - trong hàng đợi thiết bị
 - thực hiện thực tế

112

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.2. Tiêu chuẩn điều phối

Tiêu chuẩn điều phối I

➤ **Hệ thống tương tác**

- Nhanh chóng phản hồi yêu cầu của người dùng
- Thời gian đáp ứng (Nhỏ nhất)
 - Từ lúc gửi câu hỏi cho tới khi câu trả lời đầu tiên được tạo ra
 - TT có thể tạo kết quả ra từng phần
 - TT vẫn tiếp tục tính toán kết quả mới trong khi kết quả cũ được gửi tới người dùng

➤ **Hệ thống thời gian thực**

113

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

- Các khái niệm cơ bản
- Tiêu chuẩn điều phối
- Các thuật toán điều phối
- CPU Điều phối đa xử lý

● Giả thiết: Các TT chỉ có 1 chu kỳ tính toán (ms)
 ● Đo đạc: Thời gian chờ đợi trung bình

114

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Đến trước phục vụ trước (FCFS: First Come, First Served)

- Nguyên tắc: TT được quyền sử dụng CPU theo trình tự xuất hiện

TT sở hữu CPU tới khi kết thúc hoặc chờ đợi vào/ra

115

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Đến trước phục vụ trước (FCFS: First Come, First Served)

- Nguyên tắc: TT được quyền sử dụng CPU theo trình tự xuất hiện

TT sở hữu CPU tới khi kết thúc hoặc chờ đợi vào/ra

- Ví dụ

Tiến trình	Thời gian
P_1	24
P_2	3
P_3	3

0 24 27 30

P_1 P_2 P_3

- Đặc điểm

- Đơn giản, dễ thực hiện
- TT ngắn phải chờ đợi như TT dài

116

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Công việc ngắn trước (SJF: Shortest Job First)

- Nguyên tắc: Mỗi TT lưu trữ thời gian của chu kỳ sử dụng CPU tiếp theo

- TT có thời gian sử dụng CPU ngắn nhất sẽ sở hữu CPU
- 2 phương pháp

- Không trưng dụng CPU
- Có t

Tiến trình	Thời gian	Thời điểm đến	ng Time
P_1	8	0.0	
P_2	4	1.0	
P_3	9	2.0	
P_4	5	3.0	

First

- Ví dụ

117

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Điều phối có ưu tiên (Priority Scheduling)

- Mỗi TT gắn với 1 số hiệu ưu tiên (số nguyên)
 - CPU sẽ được phân phối cho TT có độ ưu tiên cao nhất
 - SJF: độ ưu tiên gắn liền với thời gian thực hiện
- 2 phương pháp
 - Không trưng dụng CPU
 - Có trưng dụng CPU

● Ví dụ

Tiến trình	Thời gian	Độ ưu tiên
P_1	10	3
P_2	1	1
P_3	2	4
P_4	1	5
P_5	5	2

118

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Vòng tròn (RR: Round Robin Scheduling)

- Nguyên tắc
 - Mỗi TT được cấp 1 lượng tử τ để thực hiện
 - Khi hết τ /gian, TT bị trưng dụng processor và được đưa vào cuối hàng đợi sẵn sàng
 - Nếu có n TT, τ /gian chờ đợi nhiều nhất là $(n-1)\tau$

119

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Vòng tròn (RR: Round Robin Scheduling)

● Ví dụ

Tiến trình	Thời gian
P_1	24
P_2	3
P_3	3

Lượng tử thời gian $\tau = 4$

120

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

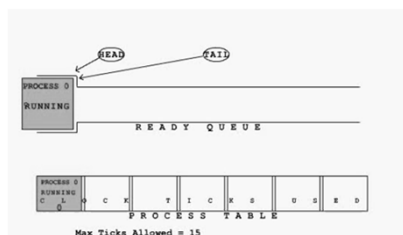
Vòng tròn (RR: Round Robin Scheduling)

Process	CPU-burst	Arrival Times
P1	6	0
P2	3	1
P3	3	2
P4	5	4
P5	4	12

121

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Vòng tròn (RR: Round Robin Scheduling)



122

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Điều phối hàng đợi đa mức (Multilevel Queue Scheduling)

- Hàng đợi sẵn sàng được phân chia thành nhiều hàng đợi nhỏ
- Phổ biến nhất là foreground và back ground
 - 2 kiểu TT có các yêu cầu phản hồi khác nhau
- TT được ấn định cố định cho một hàng đợi
 - Dựa vào tính chất như: độ ưu tiên, kiểu TT, kích thước bộ nhớ...
- Mỗi hàng đợi sử dụng thuật toán điều độ riêng

123

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Điều phối hàng đợi đa mức (Multilevel Queue Scheduling)

Giữa các hàng đợi

● Cần điều phối

- Điều phối có trưng dụng, độ ưu tiên cố định
 - TT hàng đợi độ ưu tiên thấp chỉ được thực hiện khi các hàng đợi có độ ưu tiên cao rỗng
 - TT độ ưu tiên mức cao, trưng dụng TT độ ưu tiên mức thấp
 - Có thể gặp tình trạng *starvation*

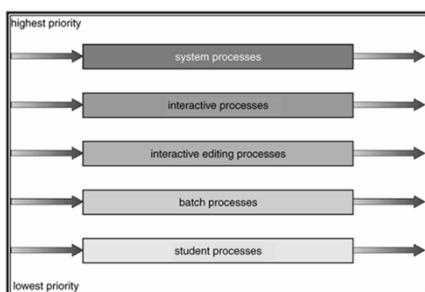
● Phân chia thời gian giữa các hàng đợi của

- TT foreground, chiếm 80% t/ gian CPU cho RR

124

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Điều phối hàng đợi đa mức (Ví dụ)



125

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Điều phối hàng đợi đa mức (Multilevel Queue Scheduling)

Ví dụ: Queue 1 dùng RR với quantum = 2
Hàng đợi 2 dùng FCFS

Process	Queue No	Arrival Time	Burst Time
P1	1	0	4
P2	1	0	3
P3	2	0	8
P4	1	10	5

126

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Hàng đợi hồi tiếp đa mức (Multilevel Feedback Queue)

- Cho phép các TT được **địch chuyển giữa các hàng đợi**
- Phân chia TT theo đặc điểm sử dụng VXL
 - Nếu dùng quá nhiều t/gian của VXL → Chuyển xuống hàng đợi có độ ưu tiên thấp
 - vào ra nhiều → hàng đợi có độ ưu tiên cao
 - đợi quá lâu tại hàng đợi có độ ưu tiên thấp → Chuyển lên hàng

127

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Hàng đợi hồi tiếp đa mức (Multilevel Feedback Queue)

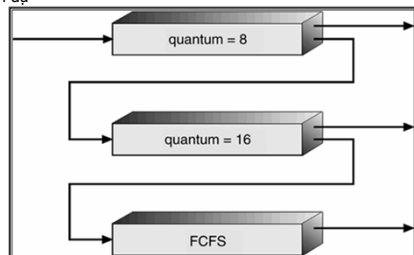
- Bộ điều phối được xây dựng dựa trên các tham số
 - Số hàng đợi
 - Thuật toán điều độ cho mỗi hàng đợi
 - Điều kiện TT được chuyển lên/xuống hàng đợi có độ ưu tiên cao/thấp hơn
 - Phương pháp xác định một hàng đợi khi TT cần phục vụ

128

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Hàng đợi hồi tiếp đa mức

- Ví dụ



129

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.3. Các thuật toán điều phối

Điều phối luồng

● 2 cấp độ song song: TT và luồng

Order in which threads run

2. Run-time system picks a thread

1. Kernel picks a process

Possible: A1, A2, A3, A1, A2, A3
Not possible: A1, B1, A2, B2, A3, B3

User level thread

1. Kernel picks a thread

Possible: A1, A2, A3, A1, A2, A3
Also possible: A1, B1, A2, B2, A3, B3

Kernel level thread

130

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.4. Điều phối đa xử lý

● Các khái niệm cơ bản

● Tiêu chuẩn điều phối

● Các thuật toán điều phối

● CPU Điều phối đa xử lý

131

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.4. Điều phối đa xử lý

Vấn đề

● Điều phối phức tạp hơn so với trường hợp có 1 VXL

● Vấn đề chia sẻ tài

● 2 mô hình

- Đa xử lý đối xứng
- Đa xử lý không đối xứng

132

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.4. Điều phối đa xử lý

Vấn đề

- Đa xử lý không đối xứng
 - 1 processor chạy c/trình điều phối
 - Chỉ có 1 processor truy nhập hàng đợi

133

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.4. Điều phối đa xử lý

Vấn đề

- Đa xử lý đối xứng
 - Mỗi processor chạy c/trình điều phối riêng
 - Độc lập lựa chọn TT sẵn sàng trong hàng đợi

134

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.4. Điều phối đa xử lý

Đa xử lý đối xứng

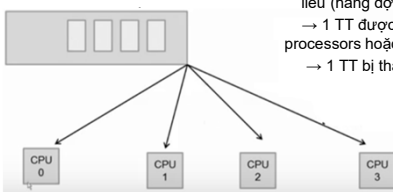
- Mỗi VXL có 1 hàng đợi sẵn sàng riêng
- chia các TT vào hàng đợi cố định
- Ưu: Dễ tổ chức t/hiện
- Nhược: Tồn tại VXL rảnh rỗi với hàng đợi rỗng trong khi VXL khác phải tính toán nhiều

135

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.4. Điều phối đa xử lý

Đa xử lý đối xứng

- Hàng đợi sẵn sàng dùng chung (Global queue)
 - Ưu điểm:**
 - Sử dụng hiệu quả CPU
 - Nhược:**
 - Vấn đề dùng chung cấu trúc dữ liệu (hàng đợi):
 - 1 TT được lựa chọn bởi 2 processors hoặc
 - 1 TT bị thất lạc trên hàng đợi

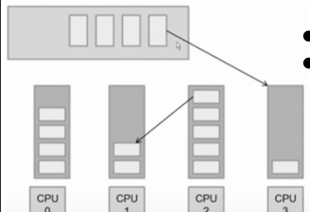


136

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU
3.4. Điều phối đa xử lý

Đa xử lý đối xứng

- Kết hợp 2 kiểu hàng đợi
 - Dùng cả local và global queue
 - Chia sẻ tải từ các hàng đợi
 - Mỗi CPU làm việc với local queue của mình



137

Chương 2 Quản lý tiến trình
3. Điều phối CPU

Bài tập

- Viết chương trình mô phỏng hàng đợi hồi tiếp đa mức

138

Chương 2 Quản lý tiến trình

- ① Tiến trình
- ② Luồng (Thread)
- ③ Điều phối CPU
- ④ Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
- ⑤ Bể tắc và xử lý bể tắc

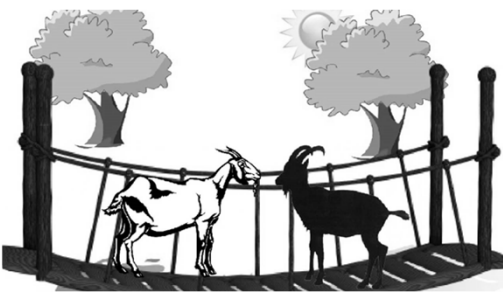
139

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình

- Khái niệm tài nguyên găng
- Phương pháp khóa trong
- Phương pháp kiểm tra và xác lập
- Kỹ thuật đèn báo
- Ví dụ về đồng bộ tiến trình
- Công cụ điều độ cấp cao

140

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng



141

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng



142

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng



143

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1. Khái niệm tài nguyên găng

Ví dụ

```
#include <windows.h>
#include <stdio.h>
int x = 0, y = 1;
void T1(){
    while(1){ x = y + 1; printf("%4d", x); }
}
void T2(){
    while(1){ y = 2; y = y * 2; }
}
int main(){
    HANDLE h1, h2; DWORD Id;
    h1=CreateThread(NULL,0,(LPTHREAD_START_ROUTINE)T1,NULL,0,&Id);
    h2=CreateThread(NULL,0,(LPTHREAD_START_ROUTINE)T2,NULL,0,&Id);
    WaitForSingleObject(h1,INFINITE);
    WaitForSingleObject(h2,INFINITE);
    return 0;
}
```

144

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng

Kết quả thực hiện

145

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng

Giải thích

Shared int y = 1	
Thread T_1	Thread T_2
$x \leftarrow y + 1$	$y \leftarrow 2$
	$y \leftarrow y * 2$
$x = ?$	

Kết quả thực hiện các luồng song song phụ thuộc trật tự truy nhập biến dùng chung giữa chúng

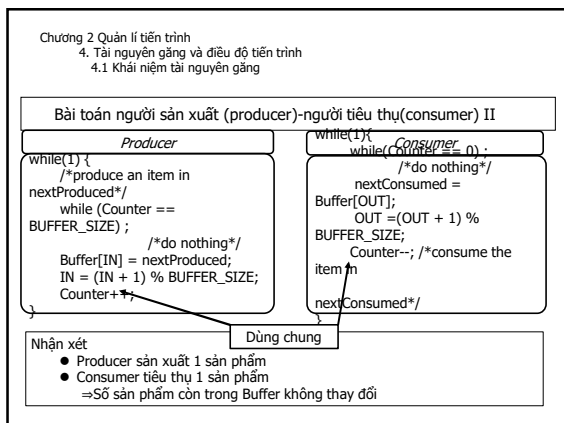
146

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng

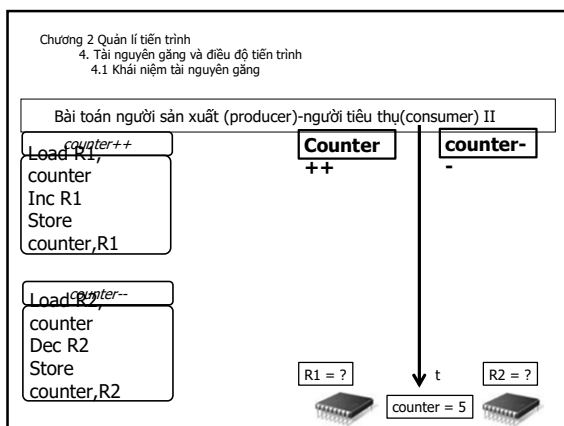
Bài toán người sản xuất (producer)-người tiêu thụ(consumer) I

- Hệ thống gồm 2 TT
 - Producer sản xuất ra các sản phẩm
 - Consumer tiêu thụ các sản phẩm được sản xuất ra

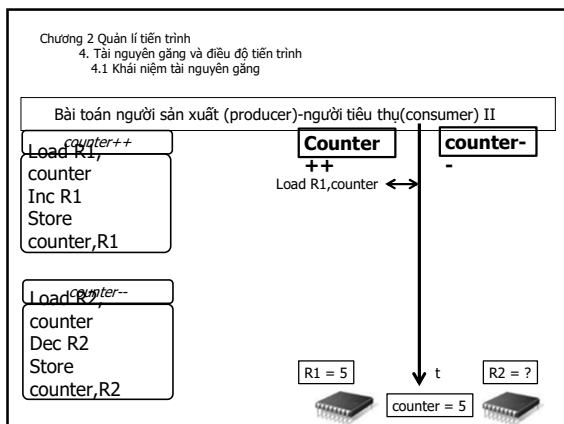
147



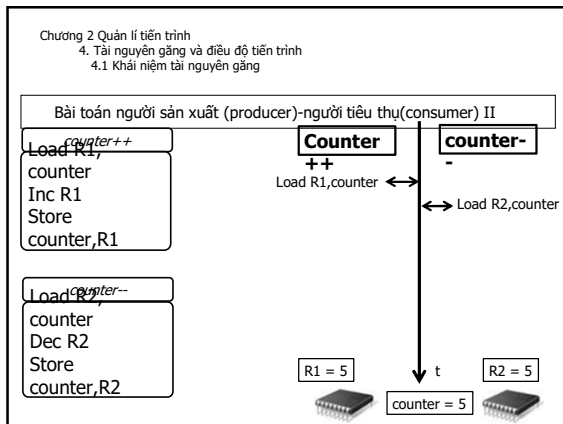
148



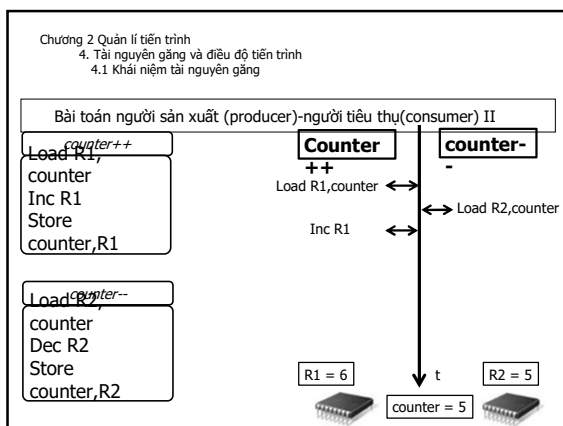
149



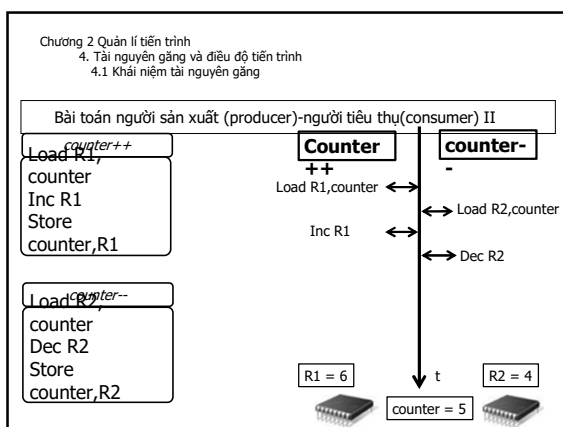
150



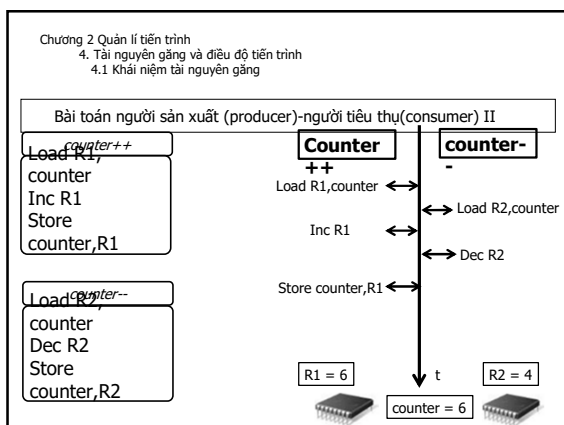
151



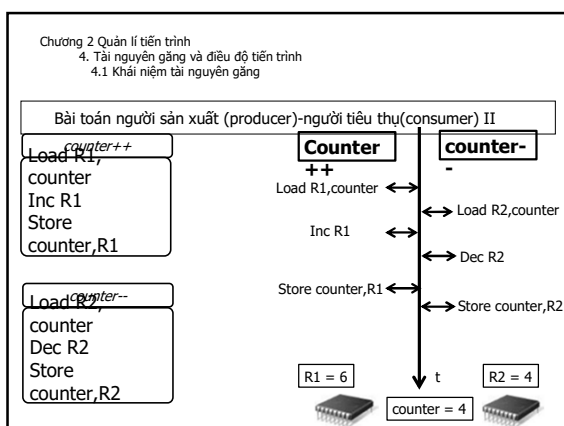
152



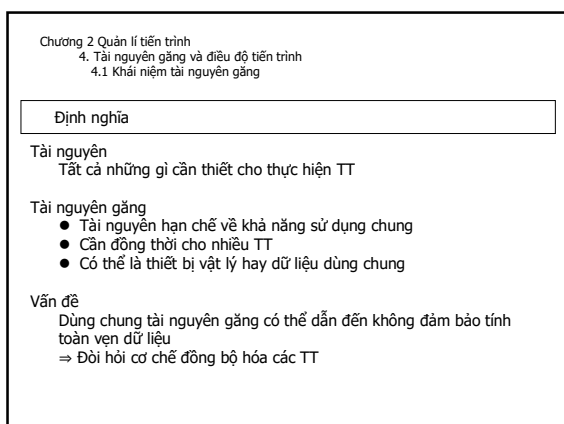
153



154



155

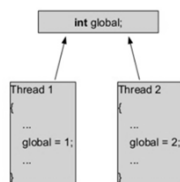


156

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng

Điều kiện cạnh tranh (Race condition)

- Tình trạng trong đó kết quả của việc nhiều TT cùng truy nhập tới dữ liệu dùng chung phụ thuộc vào trật tự của các truy nhập
=>Làm cho c/trình không xác định



157

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng

Điều kiện cạnh tranh (Race condition) II

- Ngăn ngừa điều kiện cạnh tranh = đồng bộ hóa (synchronize) các TT thực hiện đồng thời
 - Chỉ 1 TT truy nhập tới dữ liệu dùng chung tại 1 thời điểm
 - Biến counter trong vấn đề Producer-Consumer
 - Đoạn lệnh truy nhập tới dữ liệu dùng chung trong các TT phải thực hiện theo thứ tự xác định
 - VD: Lệnh $x \leftarrow y + 1$ trong Thread T_1 chỉ thực hiện khi cả 2 lệnh của Thread T_2 đã thực hiện xong

158

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng

Đoạn găng (Critical section)

- Đoạn găng (chỗ hẹp) là đoạn c/trình sử dụng tài nguyên găng
 - Đoạn c/trình thực hiện truy nhập và thao tác trên dữ liệu dùng chung
- Khi có nhiều TT sử dụng tài nguyên găng thì phải điều độ
 - Mục đích: đảm bảo không có quá 1 TT nằm trong đoạn găng

159

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng

Yêu cầu của chương trình điều độ

- Loại trừ lẫn nhau (Mutual Exclusion) Mỗi thời điểm, tài nguyên găng không phải phục vụ một số lượng TT vượt quá khả năng của nó
 - 1 TT đang thực hiện trong đoạn găng (*sử dụng tài nguyên găng*) \Rightarrow Không một TT nào khác được quyền vào đoạn găng
- Tiến triển (Progress) Tài nguyên găng còn khả năng phục vụ và tồn tại TT muốn vào đoạn găng, thì TT đó phải được sử dụng tài nguyên găng
- Chờ đợi hữu hạn (Bounded Waiting) Nếu tài nguyên găng hết khả năng phục vụ và vẫn tồn tại TT muốn vào đoạn găng, thì TT đó phải được xếp hàng chờ đợi và sự chờ đợi là hữu hạn

160

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng

Quy ước

- Có 2 TT $P1$ & $P2$ thực hiện đồng thời
- Các TT dùng chung 1 tài nguyên găng
- Mỗi TT đặt đoạn găng ở đầu, tiếp theo là phần còn lại
 - TT phải xin phép trước khi vào đoạn găng *{phần vào}*
 - TT khi thoát khỏi đoạn găng thực hiện *{phần ra}*
- Cấu trúc tổng quát của 1 TT

```
do{
    Phần vào
    {Đoạn găng của tiến trình}
    Phần ra
    {Phần còn lại của tiến trình}
}while(1);
```

161

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.1 Khái niệm tài nguyên găng

Phân loại các phương pháp

- Các công cụ cấp thấp
 - Phương pháp khóa trong
 - Phương pháp kiểm tra và xác lập
 - Kỹ thuật đèn báo
- Các công cụ cấp cao
 - Monitor

162

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.2. Phương pháp khóa trong

- Khái niệm tài nguyên găng
- Phương pháp khóa trong
- Phương pháp kiểm tra và xác lập
- Kỹ thuật đèn báo
- Ví dụ về đồng bộ tiến trình
- Công cụ điều độ cấp cao

163

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.2. Phương pháp khóa trong

Nguyên tắc



- Mỗi t/ trình dùng 1 byte trong vùng nhớ chung làm khóa
 - TT vào đoạn găng, đóng khóa (byte khóa: true)
 - TT thoát khỏi đoạn găng, mở khóa (byte khóa: false)
- TT muốn vào đoạn găng: kiểm tra khóa của TT còn lại
 - Đang khóa \Rightarrow Đợi

Đang mở \Rightarrow Được quyền vào đoạn găng

164

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.2. Phương pháp khóa trong

Thuật toán điều độ

- Share var C1, C2 Boolean // Các biến dùng chung làm khóa
- Khởi tạo C1 = C2 = false // Tài nguyên găng đang tự do

Tiến trình P1	Tiến trình P2
do{	do{
while(C2 == true);	while(C1 == true);
C1 \leftarrow true;	C2 \leftarrow true;
{Đoạn găng của tiến trình P1}	{Đoạn găng của tiến trình P2}
C1 \leftarrow false;	C2 \leftarrow false;
{Phần còn lại của tiến trình P1}	{Phần còn lại của tiến trình P2}
}while(1);	}while(1);

165

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.2. Phương pháp khóa trong

Thuật toán điều độ

- Share var C1, C2 Boolean // Các biến dùng chung làm khóa
- Khởi tạo C1 = C2 = false // Tài nguyên găng đang tự do

Tiến trình P1	Tiến trình P2
do{ C1 ← true; while(C2 == true); {Đoạn găng của tiến trình P1} C1 ← false; {Phần còn lại của tiến trình P1} }while(1);	do{ C2 ← true; while(C1 == true); {Đoạn găng của tiến trình P2} C2 ← false; {Phần còn lại của tiến trình P2} }while(1);

166

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.2. Phương pháp khóa trong

Nhận xét

- Điều độ chưa hợp lý
 - 2 TT yêu cầu tài nguyên tại cùng 1 thời điểm
 - Vấn đề loại trừ lẫn nhau (trường hợp 1)
 - Vấn đề tiến triển (trường hợp 2)
- Nguyên nhân: Do tách rời giữa
 - Kiểm tra quyền vào đoạn găng
 - Xác lập quyền sử dụng tài nguyên găng

167

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.2. Phương pháp khóa trong

Thuật toán Dekker

- Sử dụng biến **turn** để chỉ ra TT được quyền ưu tiên

Tiến trình P1	Tiến trình P2
do{ C1 ← true; while(C2 == true){ if(turn == 2){ C1 ← false; while(turn == 2); C1 ← true; } } {Đoạn găng của tiến trình P1} turn = 2; C1 ← false; {Phần còn lại của tiến trình P1} }while(1);	do{ C2 ← true; while(C1 == true){ if(turn == 1){ C2 ← false; while(turn == 1); C2 ← true; } } {Đoạn găng của tiến trình P2} turn = 1; C2 ← false; {Phần còn lại của tiến trình P2} }while(1);

168

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.2. Phương pháp khóa trong

Nhận xét

- Điều độ hợp lý cho mọi trường hợp
- Không đòi hỏi sự hỗ trợ đặc biệt của phần cứng nên có thể thực hiện bằng ngôn ngữ bất kỳ
- Quá phức tạp khi số TT và số tài nguyên tăng lên

● Phải chờ đợi tích cực (busy waiting) trước khi

169

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.3 Phương pháp kiểm tra và xác lập (Test and Set)

- Khái niệm tài nguyên căng
- Phương pháp khóa trong
- Phương pháp kiểm tra và xác lập
- Kỹ thuật đèn báo
- Ví dụ về đồng bộ tiến trình
- Công cụ điều độ cấp cao

170

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.3 Phương pháp kiểm tra và xác lập (Test and Set)

Nguyên tắc

- Sử dụng sự hỗ trợ từ phần cứng
- Phần cứng cung cấp các câu lệnh xử lý không tách rời
 - Kiểm tra và thay đổi nội dung của 1 word
 - Hoán đổi nội dung của 2 word khác nhau
- Xử lý không tách rời (atomically)

<pre>boolean TestAndSet(VAR boolean target) { boolean rv = target; target = true; return rv; }</pre>	<pre>void Swap(VAR boolean a, VAR boolean b) { boolean temp = a; a = b; b = temp; }</pre>
--	---

tự bất kỳ

171

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.3 Phương pháp kiểm tra và xác lập (Test and Set)

Thuật toán với lệnh TestAndSet

- Biến dùng chung **Boolean: Lock**: trạng thái của tài nguyên:
 - Bị khóa ($Lock = true$)
 - Tự do ($Lock = false$)
- Khởi tạo: `do{`
- Thuật toán:


```
while(TestAndSet(Lock));
{Đoạn găng của tiến trình}
Lock = false;
{Phần còn lại của tiến trình}
}while(1);
```

172

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.3 Phương pháp kiểm tra và xác lập (Test and Set)

Thuật toán với lệnh Swap

- Biến dùng chung **Lock** cho biết trạng thái tài nguyên
- Biến địa phương cho mỗi TT: **Key**: Boolean
- Khởi tạo: $Lock = false \Rightarrow$ Tài nguyên tự do
- Thuật toán:


```
do{
  key = true;
  while(key == true)
    swap(Lock, Key);
  {Đoạn găng của tiến trình}
  Lock = false;
  {Phần còn lại của tiến trình}
}while(1);
```

173

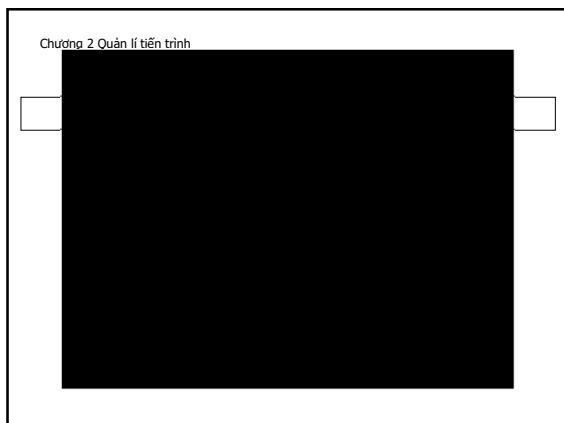
Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.3. Phương pháp kiểm tra và xác lập (Test and Set)

Nhận xét

- Đơn giản, không phức tạp khi số TT và số đoạn găng tăng lên
- Các TT phải chờ đợi tích cực trước khi vào đoạn găng
 - Luôn kiểm tra xem tài nguyên găng đã được giải phóng chưa

\Rightarrow Sử dụng Processor không hiệu quả

174



175

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

- Khái niệm tài nguyên căng
- Phương pháp khóa trong
- Phương pháp kiểm tra và xác lập
- Kỹ thuật đèn báo
- Ví dụ về đồng bộ tiến trình
- Công cụ điều độ cấp cao

176

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Đèn báo (Semaphore)

- Là một biến nguyên S , khởi tạo bằng *khả năng phục vụ* của tài nguyên nó điều độ
 - Số tài nguyên có thể phục vụ tại một thời điểm (VD 3 máy in)
 - Số đơn vị tài nguyên có sẵn (VD 10 chỗ trống trong buffer)
- Chỉ có thể thay đổi giá trị bởi 2 thao tác cơ bản P và V
 - Thao tác P(S) (*wait(S)*)

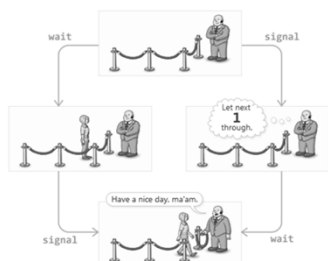

```
wait(S) {
  while(S ≤ 0) no-op;
  S --;
```
 - Thao tác V(S) (*signal(S)*)


```
signal(S) {
  S ++;
```
- Các thao tác P(S) và V(S) xử lý không tách rời
- Đèn báo là công cụ điều độ tổng quát

177

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Đèn báo (Semaphore)



178

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Sử dụng đèn báo I

- Điều độ nhiều tiến trình qua đoạn găng
 - Sử dụng biến phân chia mutex kiểu Semaphore
 - Khởi tạo mutex bằng 1
 - Thuật toán cho tiến trình P_i

```
do{
    wait(mutex);
    {Đoạn găng của tiến trình}
    signal(mutex)
    {Phần còn lại của tiến trình}
}while(1);
```

179

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Sử dụng đèn báo II

- Điều độ thứ tự thực hiện bên trong các tiến trình
 - Hai tiến trình P_1 và P_2 thực hiện đồng thời
 - P_1 chứa lệnh S_1 , P_2 chứa lệnh S_2 .
 - Yêu cầu S_2 được thực hiện chỉ khi S_1 thực hiện xong
 - Sử dụng đèn báo *synch* được khởi tạo giá trị 0
 - Đoạn mã cho P_1 và P_2

P_1	P_2
Phần đầu	Phần đầu
S_1	wait(synch)
Signal(synch)	S_2
Phần cuối	Phần cuối

180

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Hủy bỏ chờ đợi tích cực

- Sử dụng 2 thao tác đơn giản
`block()` Ngừng tạm thời tiến trình đang thực hiện
`wakeup(P)` Thực hiện tiếp t/ trình **P** dừng bởi lệnh `block()`
- Khi tiến trình gọi **P(S)** và đèn báo **S** không dương
 - Tiến trình phải dừng bởi gọi tới câu lệnh `block()`
 - Lệnh `block()` đặt tiến trình vào hàng đợi gắn với đèn báo **S**
 - Hệ thống lấy lại CPU giao cho tiến trình khác (*điều phối CPU*)
 - Tiến trình chuyển sang trạng thái chờ đợi (*waiting*)
 - Tiến trình nằm trong hàng đợi đến khi tiến trình khác thực hiện thao tác **V(S)** trên cùng đèn báo **S**
- Tiến trình đưa ra lời gọi **V(S)**
 - Lấy một tiến trình trong hàng đợi ra (nếu có)
 - Chuyển tiến trình lấy ra từ trạng thái chờ đợi sang trạng thái sẵn sàng và đặt lên hàng đợi sẵn sàng bởi gọi tới `wakeup(P)`
 - Tiến trình mới sẵn sàng có thể trưng dụng CPU từ tiến trình đang thực hiện nếu thuật toán điều phối CPU cho phép

181

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Cài đặt đèn báo

Semaphore S

```
typedef struct {
    int value;
    struct process * Ptr;
} Semaphore;
```

wait(S)/P(S)

```
void wait(Semaphore S) {
    S.value--;
    if(S.value < 0) {
        Thêm tiến trình vào S.Ptr
        block();
    }
}
```

signal(S)/V(S)

```
void signal(Semaphore S) {
    S.value++;
    if(S.value <= 0) {
        Lấy ra tiến trình P từ S.Ptr
        wakeup(P);
    }
}
```

182

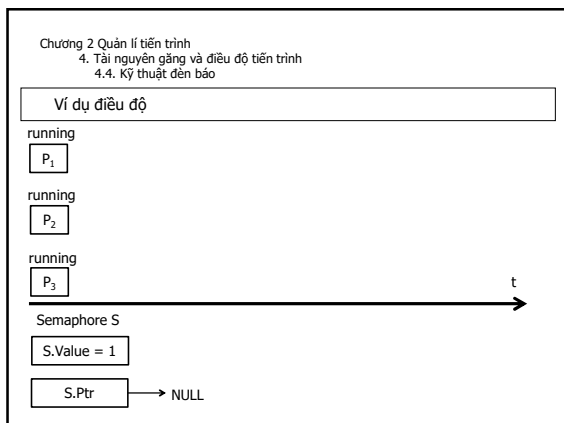
Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Sử dụng đèn báo

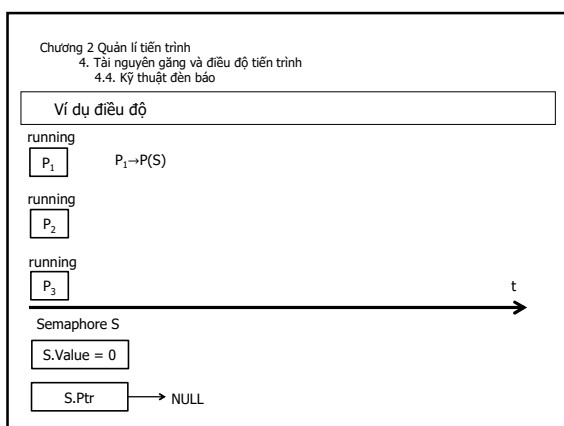
Semaphores

ARELLANO | OLIVA | PENAREDONDO | REYES

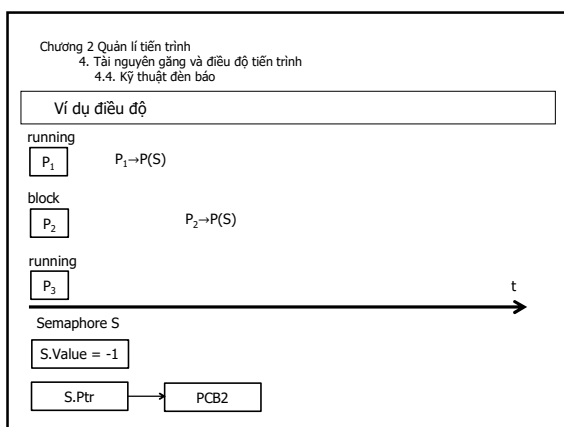
183



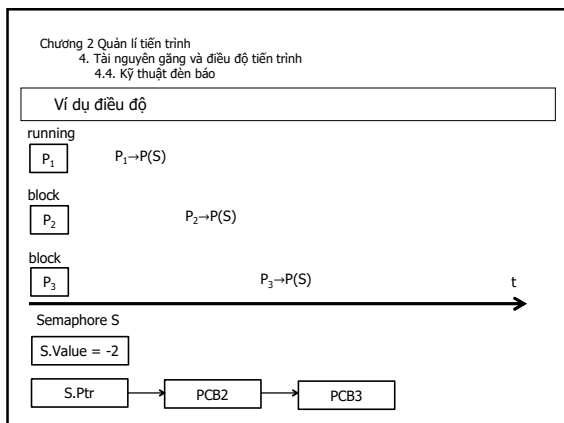
184



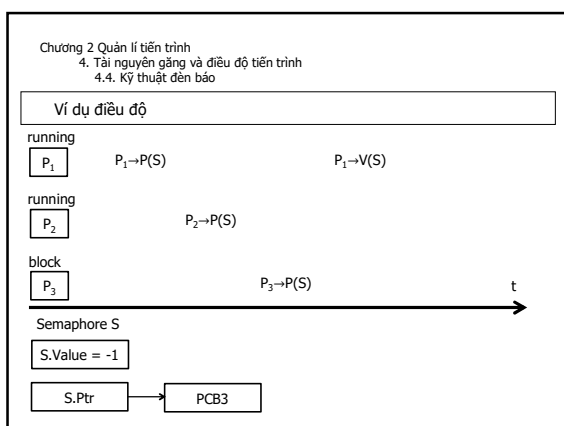
185



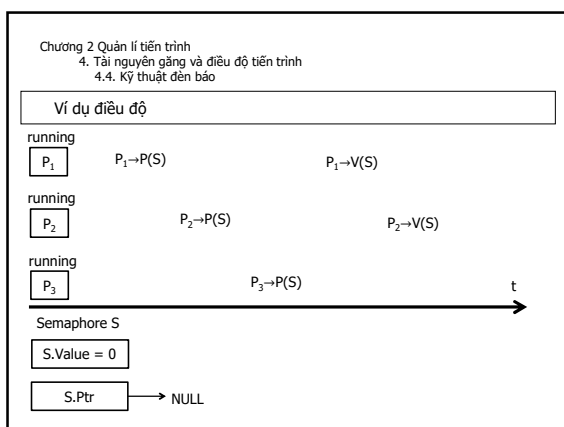
186



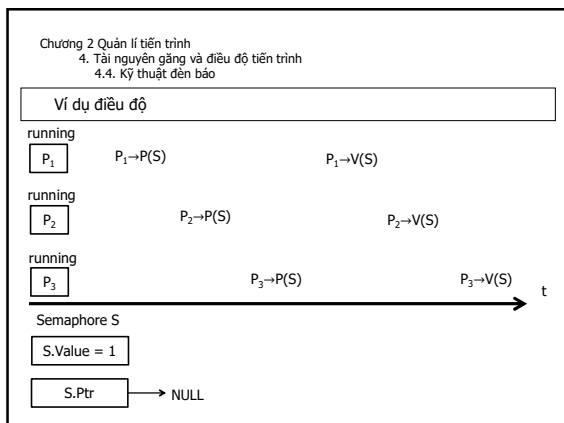
187



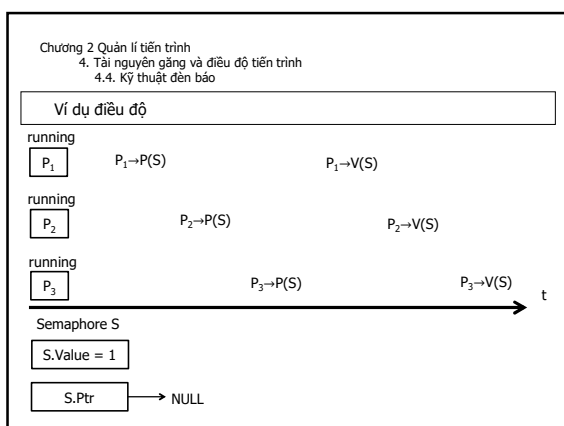
188



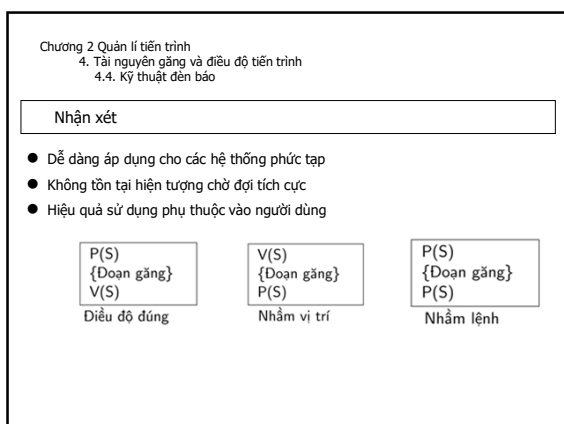
189



190



191



192

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Nhận xét

● Các phép xử lý P(S) và V(S) là không phân chia được

⇒ bản thân P(S) và V(S) cũng là 2 tài nguyên căng

⇒ Cũng cần điều độ.

● Hệ thống một VXL:

● Cấm ngắt khi thực hiện wait(), signal()

193

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Đối tượng Semaphore trong WIN32 API

- CreateSemaphore(. . .) : Tạo một Semaphore
 - LPSECURITY_ATTRIBUTES lpSemaphoreAttributes
⇒ Trỏ tới cấu trúc an ninh, thè trả về được kế thừa?
 - LONG InitialCount, ⇒ Giá trị khởi tạo cho đối tượng Semaphore
 - LONG MaximumCount, ⇒ Giá trị lớn nhất của đối tượng Semaphore
 - LPCTSTR lpName ⇒ Tên của đối tượng Semaphore

Ví dụ CreateSemaphore(NULL,0,1,NULL);

- Trả về thè (HANDLE) của đối tượng Semaphore hoặc NULL
- WaitForSingleObject(HANDLE h, DWORD time)
- ReleaseSemaphore(. . .)
 - HANDLE hSemaphore, ⇐Thè của đối tượng Semaphore
 - LONG lReleaseCount, ⇐Giá trị được tăng lên,

194

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Ví dụ 1

```
#include <windows.h>
#include <stdio.h>
int x = 0, y = 1;
HANDLE S1, S2;
void T1();
void T2();
int main(){
    HANDLE h1, h2;
    DWORD ThreadId;
    S1 = CreateSemaphore( NULL,0, 1,NULL);
    S2 = CreateSemaphore( NULL,0, 1,NULL);
    h1 = CreateThread(NULL,0,T1, NULL,0,&ThreadId);
    h2 = CreateThread(NULL,0,T2, NULL,0,&ThreadId);
    getch();
    return 0;
}
```

195

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.4. Kỹ thuật đèn báo

Ví dụ 1

```
void T1(){
    while(1){
        WaitForSingleObject(S1, INFINITE);
        x = y + 1;
        ReleaseSemaphore(S2, 1, NULL);
        printf("%4d", x);
    }
}

void T2(){
    while(1){
        y = 2;
        ReleaseSemaphore(S1, 1, NULL);
        WaitForSingleObject(S2, INFINITE);
        y = 2 * y;
    }
}
```

196

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

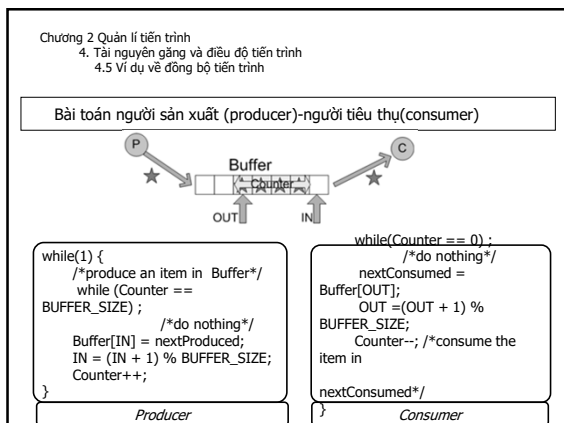
- Khái niệm tài nguyên găng
- Phương pháp khóa trong
- Phương pháp kiểm tra và xác lập
- Kỹ thuật đèn báo
- Ví dụ về đồng bộ tiến trình
- Công cụ điều độ cấp cao

197

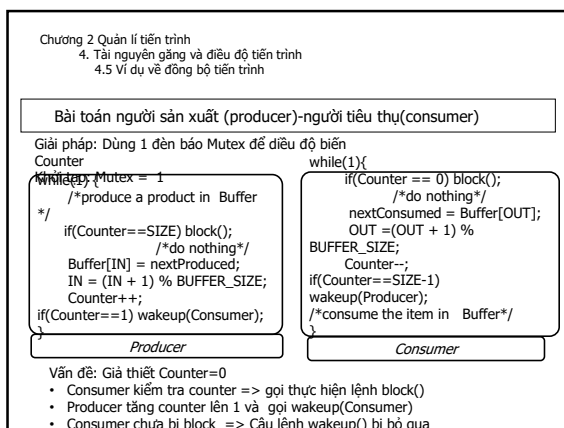
Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

- Người sản xuất-người tiêu thụ (Producer-Consumer)
- Bữa ăn tối của triết gia (Dining Philosophers)
- Người đọc và biên tập viên (Readers-Writers)
- Người thợ cắt tóc ngủ gật (Sleeping Barber)
- Bathroom Problem
- Đồng bộ theo Barriers

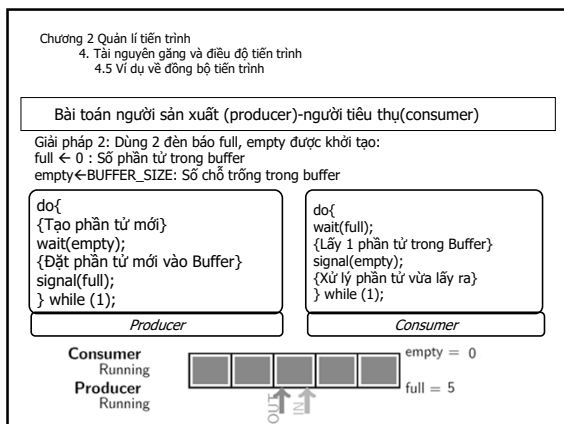
198



199



200



201

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Bài toán người sản xuất (producer)-người tiêu thụ(consumer)

Vấn đề: Khi có nhiều TT cùng loại Producer và Consumer => biến **IN** và **OUT**→ tài nguyên găng
Giải pháp: Dùng đèn bảo thứ 3 (mutex) để điều độ TT cùng loại

```
do{
    {Tạo phần tử mới}
    wait(empty);
    wait(mutex);
    {Đặt phần tử mới vào Buffer}
    signal(mutex);
    signal(full);
} while (1);
```

Producer

```
do{
    wait(full);
    wait (mutex);
    {Lấy 1 phần tử trong Buffer}
    signal(mutex);
    signal(empty);
    {Xử lý phần tử vừa lấy ra}
} while (1);
```

Consumer

202

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Người đọc và biên tập viên

- Nhiều TT (Readers) cùng truy nhập 1 cơ sở dữ liệu (CSDL)
- Một số TT (Writers) cập nhật cơ sở dữ liệu
- Cho phép số lượng tùy ý các TT Readers cùng truy nhập CSDL
 - Đang tồn tại 1 TT Reader truy cập CSDL, mọi TT Readers khác mới xuất hiện đều được truy cập CSDL
- (TT Writers phải xếp hàng chờ đợi)


Chỉ cho phép 1 TT Writers cập nhật CSDL tại 1 thời điểm.

203

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Người thợ cắt tóc ngủ gật (Sleeping Barber)

- N ghế đợi dành cho khách hàng
- Một người thợ chỉ có thể cắt tóc cho một khách hàng tại một thời điểm
- Không có khách hàng đợi, thợ cắt tóc ngủ
- Khi một khách hàng tới
 - Nếu thợ cắt tóc đang ngủ⇒Đánh thức anh ta dậy làm việc
 - Nếu thợ cắt tóc đang làm việc



204

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Bathroom Problem

Bài toán

- A bathroom is to be used by both men and women, but not at the same time
- If the bathroom is empty, then anyone can enter
- If the bathroom is occupied, then only a person of the same gender as the occupant(s) may enter
- The number of people that may be in the bathroom at the same time is limited

- Yêu cầu cài đặt bài toán thỏa mãn các ràng buộc
 - Có 2 kiểu TT male() và female()
 - Mỗi TT ở trong Bathroom một khoảng t/gian ngẫu nhiên

205

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Đồng bộ barriers

- Các TT hướng tới một Ba-ri-e chung

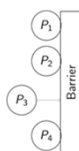


206

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Đồng bộ barriers

- Các TT hướng tới một Ba-ri-e chung
- Khi đạt tới Ba-ri-e, tất cả các TT đều bị *block* ngoại trừ TT đến cuối cùng

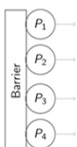


207

Chương 2 Quản lí tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Đồng bộ barriers

- Các TT hướng tới một Ba-ri-e chung
- Khi đạt tới Ba-ri-e, tất cả các TT đều bị *block* ngoại trừ TT đến cuối cùng
- Khi TT cuối tới, đánh thức tất cả các TT đang bị block và cùng vượt qua Ba-ri-e



208

Chương 2 Quản lí tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Bài toán tạo phân tử H₂O

- Có 2 kiểu TT (luồng): oxygen and hydrogen
- Để kết hợp các TT thành 1 phân tử nước, cần 1 Ba-ri-e để các TT phải đợi cho tới khi 1 phân tử nước sẵn sàng được tạo ra.
- Khi mỗi TT vượt qua Ba-ri-e, nó phải kích hoạt liên kết.
- Tất cả các TT trong cùng một phân tử nước phải tạo liên kết, trước khi 1 TT của phân tử nước khác gọi tới thủ tục tạo liên kết

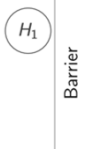


209

Chương 2 Quản lí tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Bài toán tạo phân tử H₂O

- Có 2 kiểu TT (luồng): oxygen and hydrogen
- Để kết hợp các TT thành 1 phân tử nước, cần 1 Ba-ri-e để các TT phải đợi cho tới khi 1 phân tử nước sẵn sàng được tạo ra.
- Khi mỗi TT vượt qua Ba-ri-e, nó phải kích hoạt liên kết.
- Tất cả các TT trong cùng một phân tử nước phải tạo liên kết, trước khi 1 TT của phân tử nước khác gọi tới thủ tục tạo liên kết

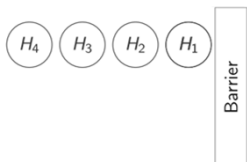


210

Chương 2 Quản lí tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Bài toán tạo phân tử H₂O

- Có 2 kiểu TT (luồng): oxygen and hydrogen
- Để kết hợp các TT thành 1 phân tử nước, cần 1 Ba-ri-e để các TT phải đợi cho tới khi 1 phân tử nước sẵn sàng được tạo ra.
- Khi mỗi TT vượt qua Ba-ri-e, nó phải kích hoạt liên kết.
- Tất cả các TT trong cùng một phân tử nước phải tạo liên kết, trước khi 1 TT của phân tử nước khác gọi tới thủ tục tạo liên kết

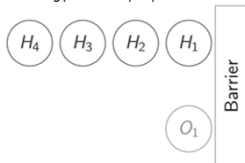


211

Chương 2 Quản lí tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Bài toán tạo phân tử H₂O

- Có 2 kiểu TT (luồng): oxygen and hydrogen
- Để kết hợp các TT thành 1 phân tử nước, cần 1 Ba-ri-e để các TT phải đợi cho tới khi 1 phân tử nước sẵn sàng được tạo ra.
- Khi mỗi TT vượt qua Ba-ri-e, nó phải kích hoạt liên kết.
- Tất cả các TT trong cùng một phân tử nước phải tạo liên kết, trước khi 1 TT của phân tử nước khác gọi tới thủ tục tạo liên kết

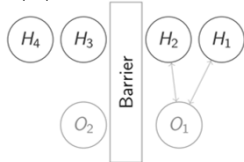


212

Chương 2 Quản lí tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Bài toán tạo phân tử H₂O

- Có 2 kiểu TT (luồng): oxygen and hydrogen
- Để kết hợp các TT thành 1 phân tử nước, cần 1 Ba-ri-e để các TT phải đợi cho tới khi 1 phân tử nước sẵn sàng được tạo ra.
- Khi mỗi TT vượt qua Ba-ri-e, nó phải kích hoạt liên kết.
- Tất cả các TT trong cùng một phân tử nước phải tạo liên kết, trước khi 1 TT của phân tử nước khác gọi tới thủ tục tạo liên kết



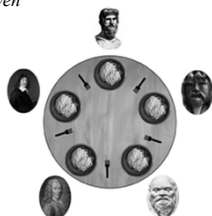
213

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Bữa ăn tối của triết gia

Bài toán đồng bộ hóa tiến trình nổi tiếng, thể hiện tình trạng nhiều tiến trình phân chia nhiều tài nguyên

- 5 triết gia ăn tối quanh một bàn tròn
- Trước mỗi triết gia là một đĩa mì
- Giữa 2 đĩa kề nhau là một cái đĩa (fork)
- Các triết gia thực hiện luân phiên, liên tục 2 việc : Ăn và Nghỉ
- Mỗi triết gia cần 2 cái đĩa để ăn
- Chỉ lấy 1 đĩa tại 1 thời điểm
- Cái bên trái rồi tới cái bên phải
- Ăn xong, triết gia để đĩa vào vị trí cũ



214

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Vấn đề triết gia ăn tối: Phương pháp đơn giản

- Mỗi chiếc đĩa là một tài nguyên căng, được điều độ bởi một đèn báo fork[i]
- Semaphore fork[5] = {1, 1, 1, 1, 1};
- Thuật toán cho Triết gia Pi

```
do{
    wait(fork[i])
    wait(fork[(i+1)% 5]);
    { Ăn }
    signal(fork[(i+1)% 5]);
    signal(fork[i]);
    { Nghỉ }
} while (1);
```

- Nếu tất cả các triết gia cùng muốn ăn
 - Cùng lấy chiếc đĩa bên trái (gọi tới: wait(fork[i]))
 - Cùng đợi lấy chiếc đĩa bên phải (gọi tới: wait(fork[(i+1)%5]))

⇒ Bế tắc (deadlock)

215

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Vấn đề triết gia ăn tối: Giải pháp 1

- Chỉ cho phép một nhà triết học lấy đĩa tại một thời điểm
- Semaphore mutex ← 1;
- Thuật toán cho Triết gia Pi

```
do{
    wait(mutex)
    wait(fork[i])
    wait(fork[(i+1)% 5]);
    signal(mutex)
    { Ăn }
    signal(fork[(i+1)% 5]);
    signal(fork[i]);
    { Nghỉ }
} while (1);
```

- Có thể làm cho 2 triết gia không kề nhau cùng được ăn tại một thời điểm (P1: ăn, P2: chiếm mutex⇒ P3 đợi)

216

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Vấn đề triết gia ăn tối: Giải pháp 2

- Thứ tự lấy đĩa của các triết gia khác nhau
- Triết gia số hiệu chặn lấy đĩa trái trước
- Triết gia số hiệu lẻ lấy đĩa phải trước

```
do{
    j = i%2
    wait(fork[(i + j)%5])
    wait(fork[(i+1 - j)% 5]);
    { Ăn }
    signal(fork[(i+1 - j)% 5]);
    signal((i + j)%5);
    { Nghỉ }
} while (1);
```

- Giải quyết được vấn đề bế tắc

217

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Vấn đề triết gia ăn tối: Một số giải pháp khác

- Trả lại đĩa bên trái nếu không lấy được cái bên phải
 - Kiểm tra đĩa phải sẵn sàng trước khi gọi wait(fork[(i+1)%5])
 - Nếu không sẵn có: trả lại đĩa trái, đợi một thời gian rồi thử lại
 - Không bị bế tắc, nhưng không tiến triển: nạn đói (starvation)
 - Thực hiện trong thực tế, nhưng không đảm bảo về lý thuyết của đề bài

218

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

Vấn đề triết gia ăn tối: Một số giải pháp khác (tiếp)

- Sử dụng đèn báo đồng thời $P_{Sim}(S_1, S_2, \dots, S_n)$
 - Thu được tất cả đèn báo cùng một thời điểm hoặc không có bất kỳ đèn báo nào
 - Thao tác $P_{Sim}(S_1, S_2, \dots, S_n)$ sẽ block() TT/luong gọi khi có bất kỳ một đèn báo nào không thể thu được

- Thuật toán

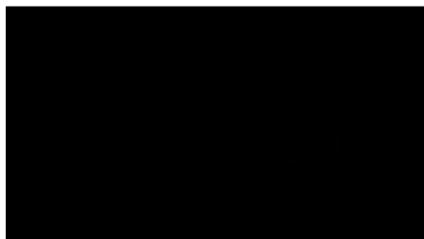
```
P_Sim(fork[i], fork[(i+1)% 5]);
{ Ăn }
V_Sim(fork[i], fork[(i+1)% 5]);
```

- Khó cài đặt đèn báo đồng thời

219

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

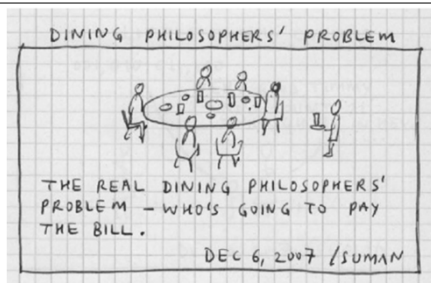
Vấn đề triết gia ăn tối: Minh họa



220

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.5 Ví dụ về đồng bộ tiến trình

True problem ?



221

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên căng và điều độ tiến trình
4.6 Công cụ điều độ cấp cao

- Khái niệm tài nguyên căng
- Phương pháp khóa trong
- Phương pháp kiểm tra và xác lập
- Kỹ thuật đèn báo
- Ví dụ về đồng bộ tiến trình
- Công cụ điều độ cấp cao

222

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.6 Công cụ điều độ cấp cao

Giới thiệu

- Là 1 kiểu dữ liệu đặc biệt, được đề xuất bởi HOARE 1974
- Bao gồm các thủ tục, dữ liệu cục bộ, đoạn mã khởi tạo
- Các TT chỉ có thể truy nhập tới các biến bằng cách gọi tới các thủ tục trong Monitor
- Tại 1 thời điểm chỉ có 1 TT được quyền sử dụng Monitor
 - TT khác muốn sử dụng, phải chờ đợi
- Cho phép các TT đợi trong Monitor
 - Sử dụng các biến điều kiện (condition variable)

```
monitor monitorName{
  Khai báo các biến dùng chung
  procedure P1(...){
    ...
  }
  ...
  procedure Pn(...){
    ...
  }
  {
    Mã khởi tạo
  }
};
```

Cú pháp của Monitor

223

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.6 Công cụ điều độ cấp cao

Mô hình

224

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.6 Công cụ điều độ cấp cao

Biến điều kiện

- Thực chất là tên của 1 hàng đợi
- Khai báo: **condition** x,y;
- Các biến điều khiển chỉ có thể được sử dụng với 2 thao tác wait() và signal()

225

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.6 Công cụ điều độ cấp cao

Biến điều kiện

wait()

- Được gọi bởi các thủ tục của Monitor
- **Cú pháp:** $x.wait()$ hoặc $wait(x)$
- cho phép TT đưa ra lời gọi bị tạm dừng (block)
 - cho tới khi được 1 TT khác kích hoạt bằng cách gọi tới $signal()$

226

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.6 Công cụ điều độ cấp cao

Biến điều kiện

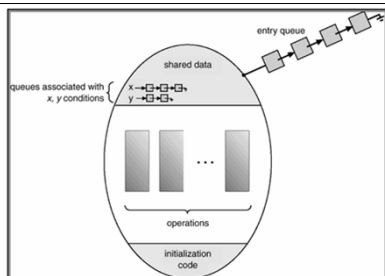
signal()

- Được gọi bởi các thủ tục của Monitor
- **(Cú pháp:** $x.signal()$ hoặc $signal(x)$)
- kích hoạt chính xác 1 TT đang đợi tại biến điều kiện x (nằm trong hàng đợi x) ra tiếp tục hoạt động.
 - Nếu không có TT nào đang đợi, thao tác không có hiệu lực (bị bỏ qua)

227

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.6 Công cụ điều độ cấp cao

Mô hình



228

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.6 Công cụ điều độ cấp cao

Sử dụng Monitor: một tài nguyên chung

```

Monitor Resource{
    Condition Nonbusy;
    Boolean Busy
    //-- Phần dành người dùng --
    void Acquire(){
        if(busy) Nonbusy.wait();
        busy=true;
    }
    void Release(){
        busy=false;
        signal(Nonbusy)
    }
    //-- Phần khởi tạo ----
    busy= false;
    Nonbusy = Empty;
}

```

Cấu trúc tiến trình

```

while(1){
    ...
    Resource.Acquire()
    {Sử dụng tài nguyên}
    Resource.Release()
    ...
}

```

229

Chương 2 Quản lý tiến trình
4. Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
4.6 Công cụ điều độ cấp cao

Bài toán Producer - Consumer

```

Monitor ProducerConsumer{
    Condition Full, Empty;
    int Counter ;
    void Put(Item){
        if(Counter=N) Full.wait();
        {Đặt Item vào Buffer};
        Counter++;
        if(Counter=1)Empty.signal()
    }
    void Get(Item){
        if(Counter=0) Empty.wait()
        {Lấy Item từ Buffer};
        Counter--;
        if(Counter=N-1)Full.signal()
    }
    Counter=0;
    Full, Empty = Empty;
}

```

ProducerConsumer M;

Producer

```

while(1){
    Item --Sản phẩm mới
    M.Put(Item)
    ...
}

```

Consumer

```

while(1){
    M.Get(&Item)
    {Sử dụng Msg}
    ...
}

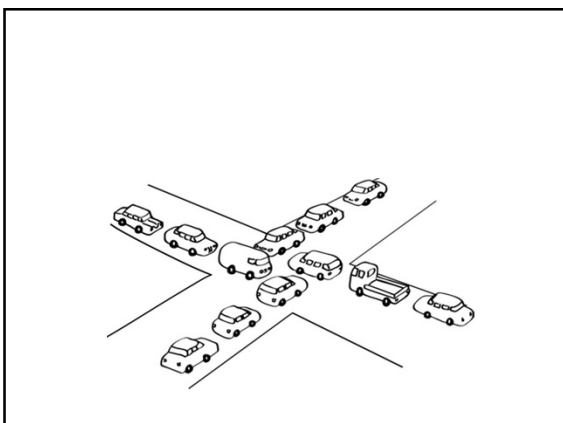
```

230

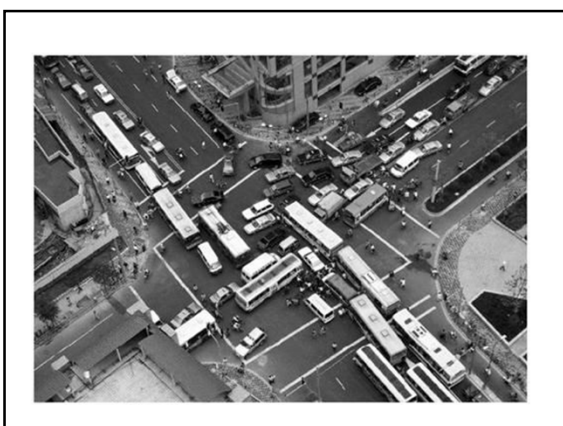
Chương 2 Quản lý tiến trình

- ① Tiến trình
- ② Luồng (Thread)
- ③ Điều phối CPU
- ④ Tài nguyên găng và điều độ tiến trình
- ⑤ Bể tắc và xử lý bể tắc

231



232



233

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.1. Khái niệm bế tắc(Deadlock)

- Khái niệm bế tắc
- Điều kiện xảy ra bế tắc
- Các phương pháp xử lý bế tắc
- Phòng ngừa bế tắc
- Phòng tránh bế tắc
- Nhận biết và khắc phục

234

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.1. Khái niệm bế tắc (Deadlock)

Khái niệm bế tắc

- Hệ thống gồm nhiều TT hoạt động đồng thời cùng sử dụng tài nguyên (TN)
 - TN có nhiều loại (VD: CPU, bộ nhớ...).
 - Mỗi loại TN có nhiều đơn vị (VD: 2 CPU, 5 máy in...)
- Mỗi TT thường gồm dãy liên tục các thao tác
 - Đòi hỏi tài nguyên: Nếu TN không có sẵn (đang được s/dụng bởi TT khác) \Rightarrow TT yêu cầu phải đợi
 - Sử dụng TN theo yêu cầu (in ấn, đọc dữ liệu...)
 - Giải phóng TN được cấp
- Khi các TT dùng chung ít nhất 2 TN, hệ thống có thể gặp "nguy hiểm"

235

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.1. Khái niệm bế tắc (Deadlock)

Khái niệm bế tắc

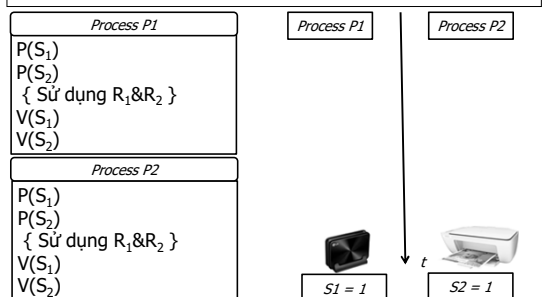
- Xét ví dụ: Hệ thống có 2 TT P_1 & P_2
 - 2 TT P_1 & P_2 dùng chung 2 TN R_1 & R_2
 - R_1 được điều độ bởi đèn báo S_1 ($S_1 \leftarrow 1$)
 - R_2 được điều độ bởi đèn báo S_2 ($S_2 \leftarrow 1$)
 - Đoạn mã cho P_1 và P_2

```
P(S1)
P(S2)
{ Sử dụng R1&R2 }
V(S1)
V(S2)
```

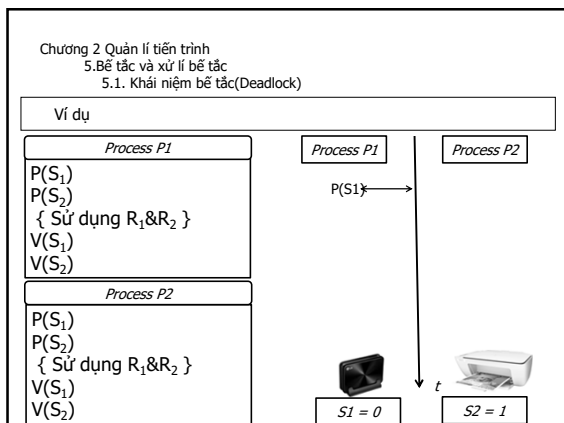
236

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.1. Khái niệm bế tắc (Deadlock)

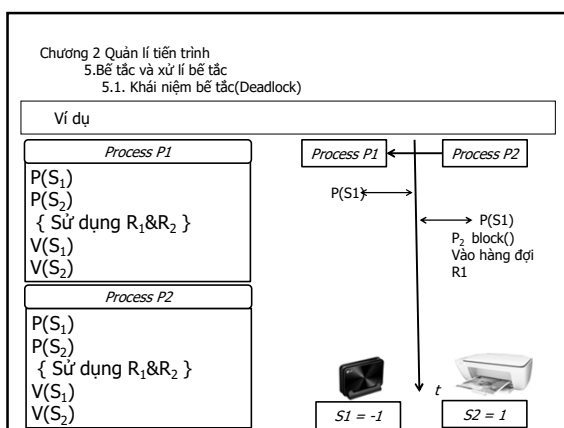
Ví dụ



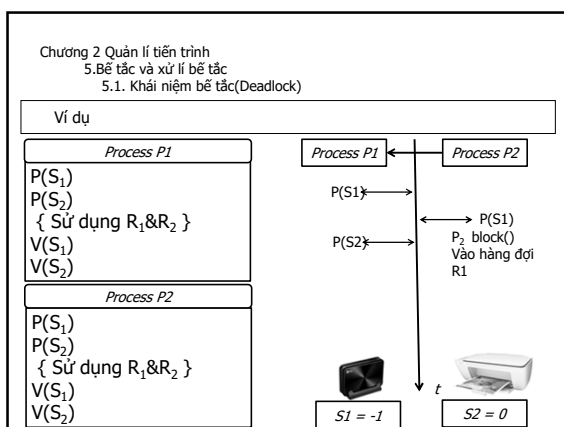
237



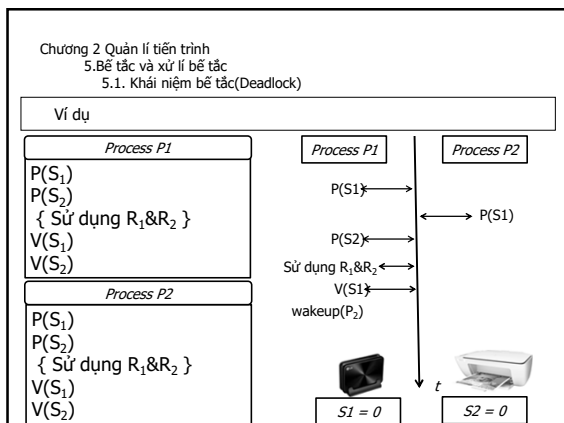
238



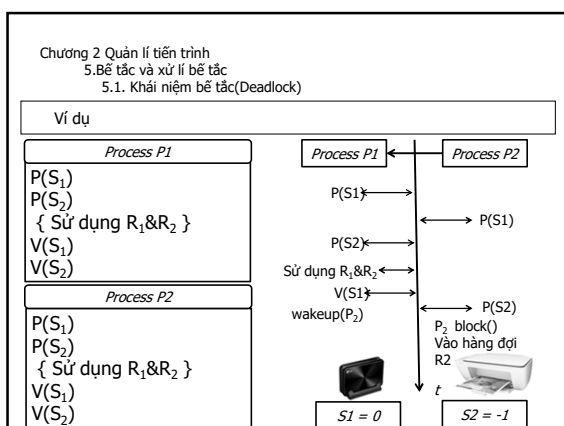
239



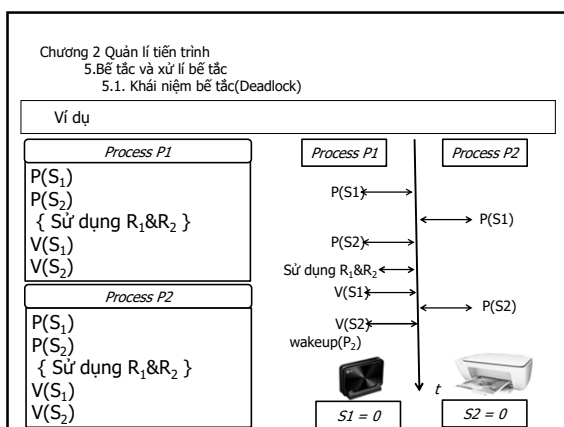
240



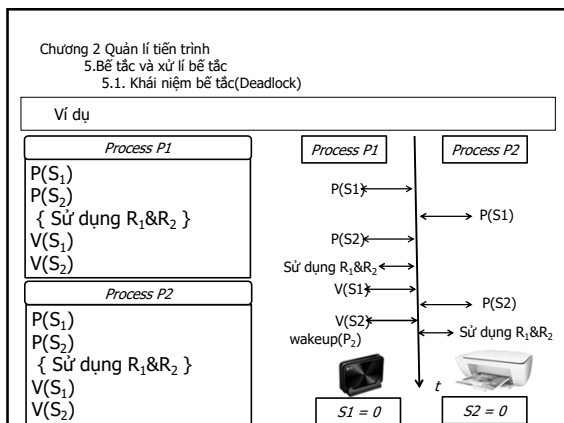
241



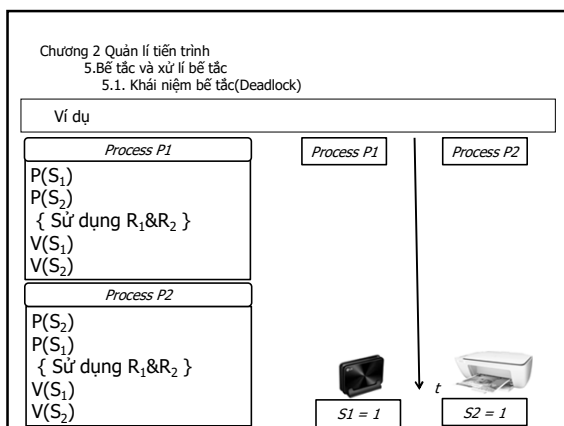
242



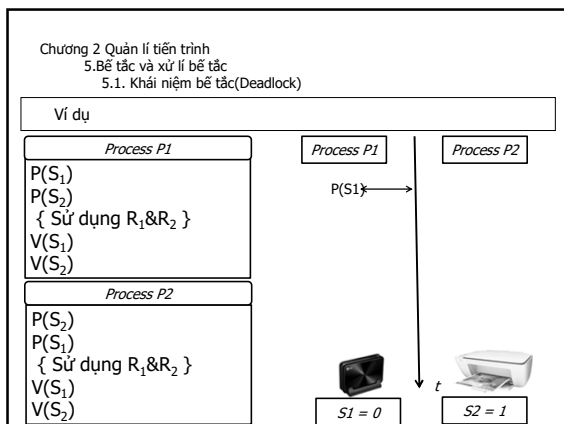
243



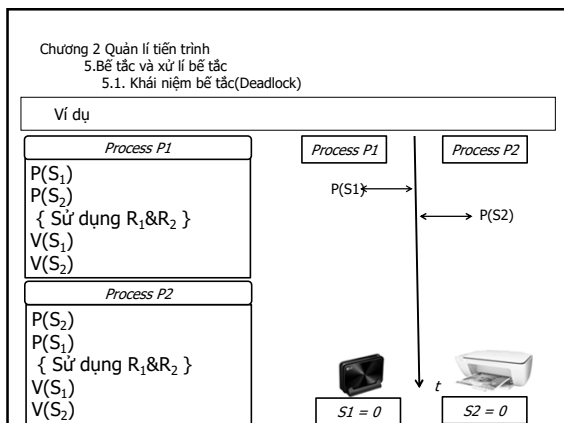
244



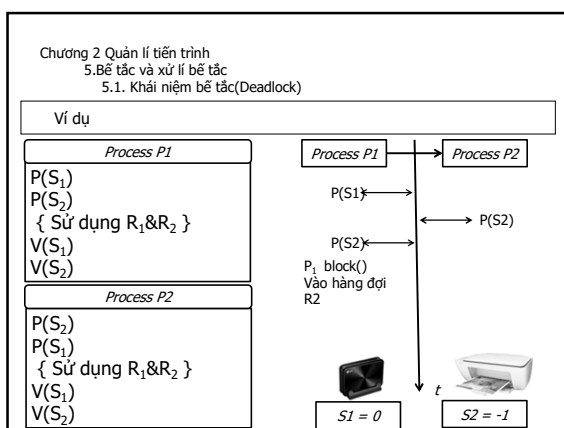
245



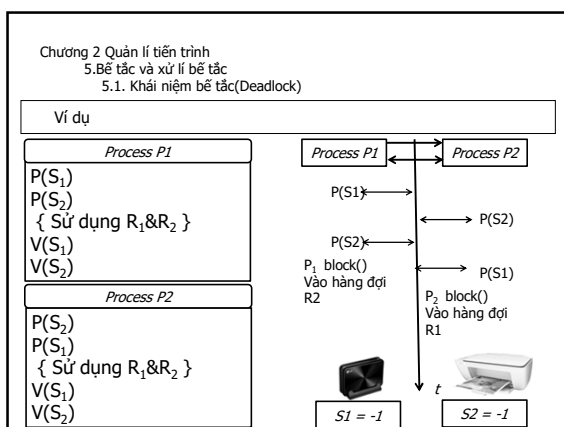
246



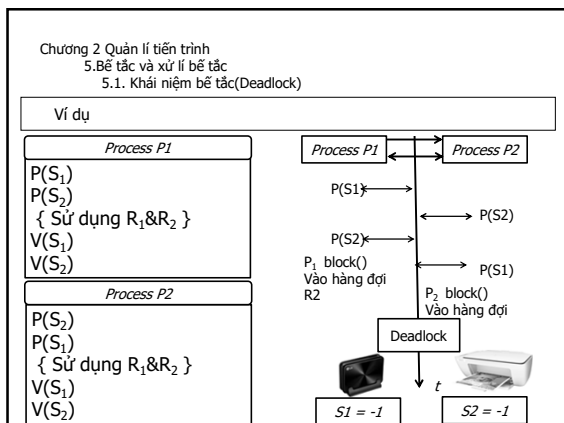
247



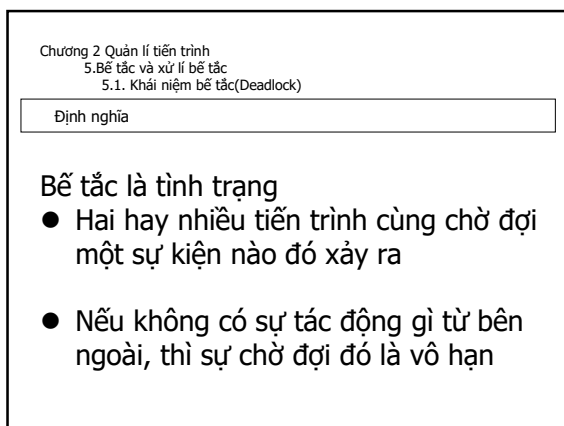
248



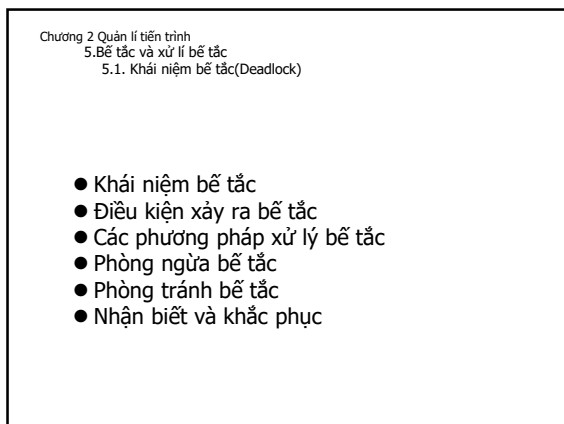
249



250



251



252

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bế tắc

Điều kiện cần

Cần có 4 điều kiện sau, không được thiếu điều kiện nào

- Tồn tại tài nguyên găng
 - TN được sử dụng theo mô hình không phân chia được
 - Chỉ có 1 TT dùng TN tại 1 thời điểm
 - TT khác cũng yêu cầu TN \Rightarrow yêu cầu phải được hoãn lại tới khi TN được giải phóng
- Chờ đợi trước khi vào đoạn găng
 - TT không được vào đoạn găng phải xếp hàng chờ đợi.
 - Trong khi chờ đợi vẫn chiếm giữ các TN được cung cấp
- Không có hệ thống phân phối lại tài nguyên găng
 - TN không thể được trưng dụng
 - TN được giải phóng chỉ bởi TT đang chiếm giữ khi đã hoàn thành nhiệm vụ
- Chờ đợi vòng tròn
 - Tồn tại tập các TT $\{P_0, P_2, \dots, P_n\}$ đang đợi nhau theo kiểu: $P_0 \rightarrow R_1 \rightarrow P_1; P_1 \rightarrow R_2 \rightarrow P_2; \dots; P_{n-1} \rightarrow R_n \rightarrow P_n; P_n \rightarrow R_0 \rightarrow P_0$
 - Chờ đợi vòng tròn tạo ra chu trình không kết thúc

253

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bế tắc

Ví dụ: Bài toán bữa ăn tối của triết gia

- Tài nguyên găng
- Chờ đợi trước khi vào đoạn găng
- Trưng dụng tài nguyên găng
- Chờ đợi vòng tròn



254

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bế tắc

Đồ thị cung cấp tài nguyên (Resource Allocation Graph) I

- Dùng để mô hình hóa tình trạng bế tắc trong hệ thống
- Là đồ thị định hướng gồm tập đỉnh V và tập cung E
- Tập đỉnh V được chia thành 2 kiểu đỉnh
 - $P = \{P_1, P_2, \dots, P_n\}$ Tập chứa tất cả các TT trong hệ thống
 - $R = \{R_1, R_2, \dots, R_m\}$ Tập chứa tất cả các kiểu TN trong hệ thống
- Tập các cung E gồm 2 loại
 - Cung yêu cầu: đi từ TT P_i tới TN R_j :
 $P_i \rightarrow R_j$
 - Cung sử dụng: đi từ TN R_j tới TT P_i :
 $R_j \rightarrow P_i$

255

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bể tắc

Đồ thị cung cấp tài nguyên (Resource Allocation Graph) II

Khi 1 TT P_i yêu cầu TN R_j

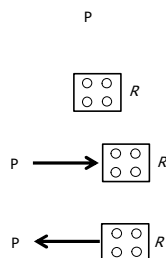
- Cung yêu cầu $P_i \rightarrow R_j$ được chèn vào đồ thị
- Nếu yêu cầu được thỏa mãn, cung yêu cầu chuyển thành cung sử dụng $R_j \rightarrow P_i$
- Khi TT P_i giải phóng TN R_j , cung sử dụng $R_j \rightarrow P_i$ bị xóa khỏi đồ thị

256

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bể tắc

Đồ thị cung cấp tài nguyên: Biểu diễn đồ trong đồ thị

- Định kiểu TT
- Định kiểu TN
 - Mỗi đơn vị của kiểu TN được biểu thị bằng 1 dấu chấm trong hình chữ nhật
- Cung yêu cầu đi từ đỉnh TT \rightarrow đỉnh TN
- Cung sử dụng xuất phát từ dấu chấm bên trong đỉnh TN \rightarrow đỉnh TT

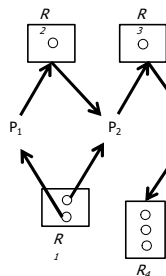


257

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bể tắc

Đồ thị cung cấp tài nguyên: Ví dụ

- Trạng thái hệ thống
 - 3 TT P_1, P_2, P_3
 - 4 tài nguyên R_1, R_2, R_3, R_4
 - P_3 yêu cầu tài nguyên R_4
 - Xuất hiện cung yêu cầu $P_3 \rightarrow R_4$



258

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bể tắc

Đồ thị cung cấp tài nguyên: Ví dụ

- Trạng thái hệ thống
 - 3 TT P_1, P_2, P_3
 - 4 tài nguyên R_1, R_2, R_3, R_4
- P_3 yêu cầu tài nguyên R_4
 - Xuất hiện cung yêu cầu $P_3 \rightarrow R_4$
 - Cung yêu cầu $P_3 \rightarrow R_4$ chuyển thành cung sử dụng $R_4 \rightarrow P_3$

259

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bể tắc

Đồ thị cung cấp tài nguyên: Ví dụ

- Trạng thái hệ thống
 - 3 TT P_1, P_2, P_3
 - 4 tài nguyên R_1, R_2, R_3, R_4
- P_3 yêu cầu tài nguyên R_4
 - Xuất hiện cung yêu cầu $P_3 \rightarrow R_4$
 - Cung yêu cầu $P_3 \rightarrow R_4$ chuyển thành cung sử dụng $R_4 \rightarrow P_3$
- P_3 Giải phóng tài nguyên R_4
 - Cung sử dụng $R_4 \rightarrow P_3$ bị xóa khỏi đồ thị

260

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bể tắc

Đồ thị cung cấp tài nguyên: Ví dụ

- Trạng thái hệ thống
 - 3 TT P_1, P_2, P_3
 - 4 tài nguyên R_1, R_2, R_3, R_4
- P_3 yêu cầu tài nguyên R_4
 - Xuất hiện cung yêu cầu $P_3 \rightarrow R_4$
 - Cung yêu cầu $P_3 \rightarrow R_4$ chuyển thành cung sử dụng $R_4 \rightarrow P_3$
- P_3 Giải phóng tài nguyên R_4
 - Cung sử dụng $R_4 \rightarrow P_3$ bị xóa khỏi đồ thị
- P_3 yêu cầu tài nguyên R_1
 - Xuất hiện cung yêu cầu $P_3 \rightarrow R_1$
 - Trên đồ thị xuất hiện chu trình
 - Hệ thống bế tắc

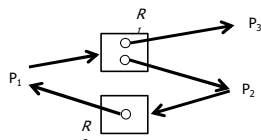
261

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.2. Điều kiện xảy ra bế tắc

Đồ thị cung cấp tài nguyên: Lập luận cơ bản

Chu trình trên đồ thị và tình trạng bế tắc có liên quan ?

- Đồ thị không chứa chu trình, không bế tắc
- Nếu đồ thị chứa đựng chu trình
 - Nếu TN chỉ có 1 đơn vị \Rightarrow Bế tắc
 - Nếu TN có nhiều hơn 1 đơn vị: có khả năng bế tắc



Đồ thị có chu trình nhưng hệ thống không bế tắc

262

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.3 Các phương pháp xử lý bế tắc

- Khái niệm bế tắc
- Điều kiện xảy ra bế tắc
- Các phương pháp xử lý bế tắc
- Phòng ngừa bế tắc
- Phòng tránh bế tắc
- Nhận biết và khắc phục

263

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.3. Các phương pháp xử lý bế tắc

Phương pháp

- Phòng ngừa
 - Áp dụng các biện pháp để đảm bảo hệ thống không bao giờ rơi vào tình trạng bế tắc
 - Tồn kém
 - Áp dụng cho hệ thống hay xảy ra bế tắc và tổn thất do bế tắc gây ra lớn
- Phòng tránh
 - Kiểm tra từng yêu cầu TN của TT và không chấp nhận yêu cầu nếu việc cung cấp TN có khả năng dẫn đến tình trạng bế tắc
 - Thường yêu cầu các thông tin phụ trợ
 - Áp dụng cho hệ thống ít xảy ra bế tắc nhưng tổn hại lớn
- Nhận biết và khắc phục
 - Cho phép hệ thống hoạt động bình thường \Rightarrow có thể rơi vào tình trạng bế tắc
 - Định kỳ kiểm tra xem bế tắc có đang xảy ra không
 - Nếu đang bế tắc, áp dụng các biện pháp loại bỏ bế tắc
 - Áp dụng cho hệ thống ít xảy ra bế tắc và thiệt hại không lớn

264

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.4 Phòng ngừa bế tắc

- Khái niệm bế tắc
- Điều kiện xảy ra bế tắc
- Các phương pháp xử lý bế tắc
- Phòng ngừa bế tắc
- Phòng tránh bế tắc
- Nhận biết và khắc phục

265

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.4 Phòng ngừa bế tắc

Nguyên tắc

Tác động vào 1 trong 4 điều kiện cần của bế tắc để nó không xảy ra

Tài nguyên găng

Chờ đợi trước khi vào đoạn găng

Trương dụng tài nguyên găng

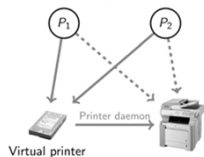
Chờ đợi vòng tròn

266

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.4 Phòng ngừa bế tắc

Điều kiện tài nguyên găng

- Giảm bớt mức độ găng của hệ thống
 - TN phân chia được (file chỉ đọc): Sử dụng đồng thời
 - TN không phân chia được: Sử dụng không đồng thời
- Kỹ thuật SPOOL (Simultaneous peripheral operation on-line)
 - Không phân phối TN khi không thực sự cần thiết
 - Chỉ một số ít TT có khả năng yêu cầu TN



- Chỉ *printer daemon* mới làm việc với máy in ⇒ Bế tắc cho TN máy in bị hủy bỏ

- Không phải TN nào cũng dùng kỹ thuật SPOOL được

267

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.4 Phòng ngừa bế tắc

Điều kiện chờ đợi trước khi vào đoạn găng

Nguyên tắc: Đảm bảo 1 TT xin TN chỉ khi không sở hữu bất kỳ TN nào khác

- Cung cấp trước
 - TT xin toàn bộ TN ngay từ đầu và chỉ thực hiện khi đã có đầy đủ TN
 - Hiệu quả sử dụng TN thấp
 - TT chỉ sử dụng TN ở giai đoạn cuối?
 - Tổng số TN đòi hỏi vượt quá khả năng của hệ thống?
- Giải phóng TN
 - TT giải phóng tất cả TN trước khi xin (xin lại) TN mới
 - Nhận xét
 - Tốc độ thực hiện TT chậm
 - Phải đảm bảo dữ liệu được giữ trong TN tạm giải phóng không bị mất

268

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.4 Phòng ngừa bế tắc

Điều kiện chờ đợi trước khi vào đoạn găng: Ví dụ

- TT gồm 2 giai đoạn
 - Sao chép dữ liệu từ băng từ sang một file trên đĩa từ
 - Sắp xếp dữ liệu trong file và đưa ra máy in



- Phương pháp cung cấp trước
 - Xin cả băng từ, file trên đĩa và máy in
 - Lãng phí máy in giai đoạn đầu, băng từ giai đoạn cuối

269

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.4 Phòng ngừa bế tắc

Điều kiện chờ đợi trước khi vào đoạn găng: Ví dụ

- TT gồm 2 giai đoạn
 - Sao chép dữ liệu từ băng từ sang một file trên đĩa từ
 - Sắp xếp dữ liệu trong file và đưa ra máy in



- Phương pháp cung cấp trước
 - Xin cả băng từ, file trên đĩa và máy in
 - Lãng phí máy in giai đoạn đầu, băng từ giai đoạn cuối
- Phương pháp giải phóng tài nguyên
 - Xin băng từ và file trên đĩa cho giai đoạn 1

270

Chương 2 Quản lí tiến trình
5.Bế tắc và xử lí bế tắc
5.4 Phòng ngừa bế tắc

Điều kiện chờ đợi trước khi vào đoạn găng: Ví dụ

- TT gồm 2 giai đoạn
 - Sao chép dữ liệu từ băng từ sang một file trên đĩa từ
 - Sắp xếp dữ liệu trong file và đưa ra máy in

- Phương pháp cung cấp trước
 - Xin cả băng từ, file trên đĩa và máy in
 - Lãng phí máy in giai đoạn đầu, băng từ giai đoạn cuối
- Phương pháp giải phóng TN
 - Xin băng từ và file trên đĩa cho giai đoạn 1
 - Giải phóng băng từ và file trên đĩa
 - Xin file trên đĩa và máy in cho giai đoạn 2

271

Chương 2 Quản lí tiến trình
5.Bế tắc và xử lí bế tắc
5.4 Phòng ngừa bế tắc

Điều kiện trưng dụng tài nguyên găng

Nguyên tắc: cho phép trưng dụng TN khi cần thiết

- TT P_i xin tài nguyên R_j
 - R_j sẵn có: Cung cấp R_j cho P_i
 - R_j không sẵn: (R_j bị chiếm bởi TT P_k)
 - P_k đang đợi TN khác
 - Trưng dụng R_j từ P_k và cung cấp cho P_i theo yêu cầu
 - Thêm R_j vào danh sách các TN đang thiếu của P_k
 - P_k được thực hiện trở lại khi
 - Có được TN đang thiếu
 - Đòi lại được R_j
 - P_k đang thực hiện
 - P_i phải đợi (*không giải phóng tài nguyên*)
 - Cho phép trưng dụng TN nhưng chỉ khi cần thiết

272

Chương 2 Quản lí tiến trình
5.Bế tắc và xử lí bế tắc
5.4 Phòng ngừa bế tắc

Điều kiện trưng dụng tài nguyên găng

Nguyên tắc: cho phép trưng dụng tài nguyên khi cần thiết

- Chỉ áp dụng cho các TN có thể lưu trữ và khôi phục trạng thái dễ dàng
 - (CPU, không gian nhớ)
 - Khó có thể áp dụng cho các TN như máy in
- 1 TT bị trưng dụng nhiều lần ?

273

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.4 Phòng ngừa bể tắc

Điều kiện chờ đợi vòng tròn

- Đặt ra một thứ tự toàn cục của tất cả các kiểu TN
 - $R = \{R_1, R_2, \dots, R_n\}$ Tập tất cả các kiểu TN
 - Xây dựng hàm trật tự $f: R \rightarrow N$
 - Hàm f được xây dựng dựa trên trật tự sử dụng các TN
 - $f(\text{Băng tải}) = 1$
 - $f(\text{Đĩa từ}) = 5$
 - $f(\text{Máy in}) = 12$
- TT chỉ được yêu cầu TN theo trật tự tăng
 - TT chiếm giữ TN kiểu R_k chỉ được xin TN kiểu R_j thỏa mãn $f(R_j) > f(R_k)$
 - TT yêu cầu tới TN R_k sẽ phải giải phóng tất cả TN R_i thỏa mãn điều kiện $f(R_i) \geq f(R_k)$

274

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.4 Phòng ngừa bể tắc

Điều kiện chờ đợi vòng tròn

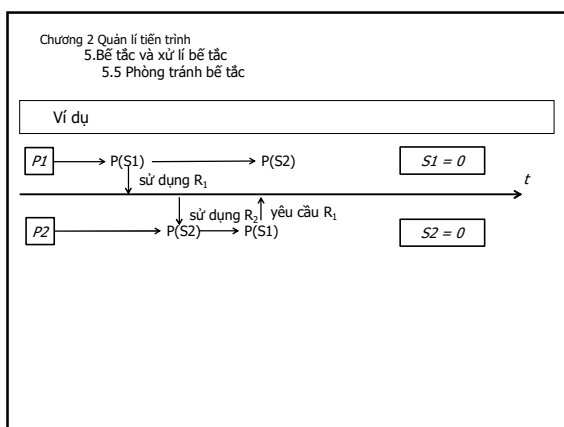
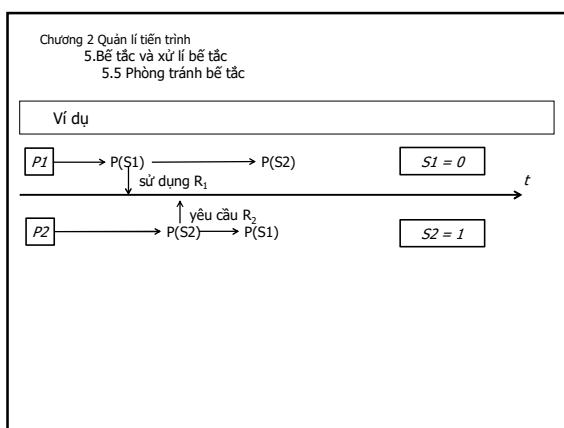
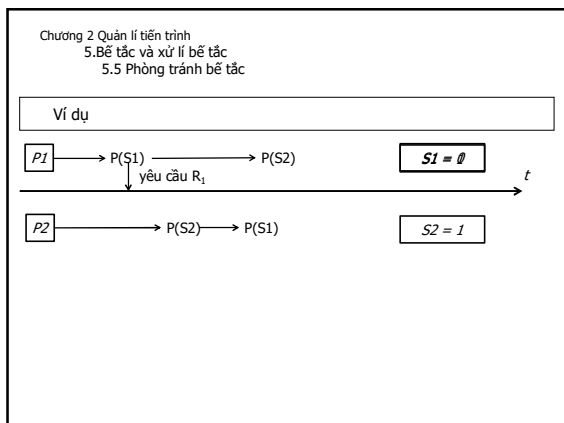
- TT chỉ được yêu cầu TN theo trật tự tăng
 - TT chiếm giữ TN kiểu R_k chỉ được xin TN kiểu R_j thỏa mãn $f(R_j) > f(R_k)$
 - TT yêu cầu tới TN R_k sẽ phải giải phóng tất cả TN R_i thỏa mãn điều kiện $f(R_i) \geq f(R_k)$
- Chứng minh
 - Giả thiết bể tắc xảy ra giữa các TT $\{P_1, P_2, \dots, P_m\}$
 - $R_1 \rightarrow P_1 \rightarrow R_2 \rightarrow P_2 \Rightarrow f(R_1) < f(R_2)$
 - $R_2 \rightarrow P_2 \rightarrow R_3 \rightarrow P_3 \Rightarrow f(R_2) < f(R_3) \dots$
 - $R_m \rightarrow P_m \rightarrow R_1 \rightarrow P_1 \Rightarrow f(R_m) < f(R_1)$
 - $f(R_1) < f(R_2) < \dots < f(R_m) < f(R_1) \Rightarrow$ Vô lý

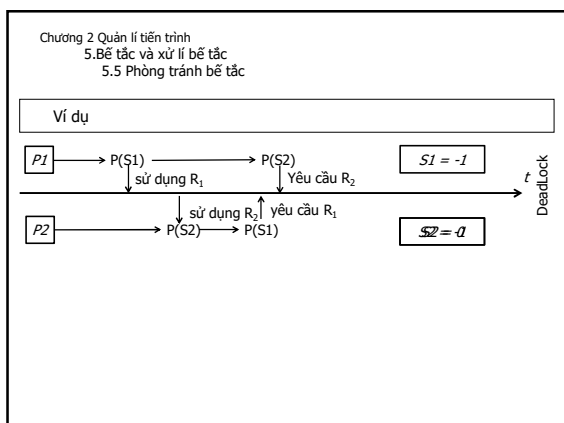
275

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

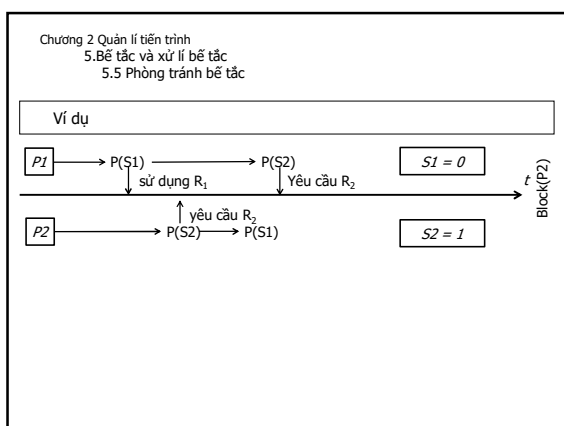
- Khái niệm bể tắc
- Điều kiện xảy ra bể tắc
- Các phương pháp xử lý bể tắc
- Phòng ngừa bể tắc
- Phòng tránh bể tắc
- Nhận biết và khắc phục

276

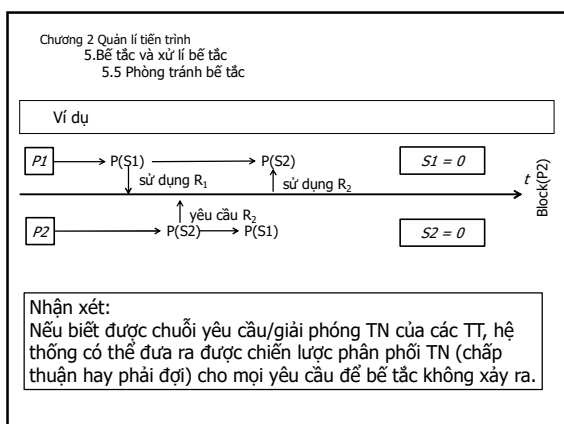




280



281



282

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Nguyên tắc

- Phải biết trước các thông tin về TT và TN
 - TT phải khai báo lượng TN lớn nhất mỗi loại sẽ yêu cầu khi thực hiện
 - Quyết định dựa trên kết quả kiểm tra t/thái cung cấp TN (Resource-Allocation State) – T/thái hệ thống
 - T/thái cung cấp t/nguyên xác định bởi các thông số:
 - Số đơn vị TN
 - có sẵn trong hệ thống
 - đã được cấp cho mỗi TT
 - lớn nhất mỗi TT có thể yêu cầu
 - Nếu hệ thống an toàn, sẽ đáp ứng cho yêu cầu
 - Thực hiện kiểm tra mỗi khi nhận được yêu cầu TN
 - Mục đích: Đảm bảo t/thái hệ thống luôn an toàn
 - Thời điểm ban đầu (chưa c/cấp tài nguyên), hệ thống an toàn
 - Hệ thống chỉ cung cấp TN khi vẫn đảm bảo an toàn
- ⇒ Hệ thống chuyển từ t/thái an toàn này → t/thái an toàn khác

283

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Trạng thái an toàn

Trạng thái của hệ thống là an toàn khi

- Có thể cung cấp TN cho từng TT (đến yêu cầu lớn nhất) theo 1 trật tự nào đấy mà không xảy ra bể tắc
- Tồn tại chuỗi an toàn của tất cả các TT

284

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Chuỗi an toàn

Chuỗi tiến trình $P = \{P_1, P_2, \dots, P_n\}$ là an toàn nếu

- Với mỗi TT P_i , mọi yêu cầu TN trong tương lai đều có thể đáp ứng nhờ vào

- Lượng TN hiện có trong hệ thống
- TN đang chiếm giữ bởi tất cả các TT $P_j (j < i)$

Trong chuỗi an toàn, khi P_i yêu cầu TN

- Nếu không thể đáp ứng ngay lập tức, P_i đợi cho tới khi P_j kết thúc ($j < i$)
- Khi P_j kết thúc và giải phóng TN, P_i sẽ nhận được TN cần thiết, thực hiện, giải phóng các TN đã được cung cấp và kết thúc
- Khi P_i kết thúc và giải phóng TN ⇒ P_{i+1} sẽ nhận được TN cần thiết và kết thúc được . . .
- Tất cả các TT trong chuỗi an toàn đều kết thúc được

285

Chương 2 Quản lí tiến trình
5. Bể tắc và xử lí bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa

Xem xét hệ thống gồm

- 3 TT P_1, P_2, P_3 và 1 TN R có 12 đơn vị
- (P_1, P_2, P_3) có thể yêu cầu tối đa tới (10, 4, 9) đơn vị TN R
- Tại thời điểm t_0 , (P_1, P_2, P_3) đã được cấp (5, 2, 2) đơn vị TN R
- Tại thời điểm hiện tại (t_0) hệ thống có an toàn?
 - Hệ thống đã cấp (5 + 2 + 2) đơn vị, vậy còn lại 3 đơn vị
 - (P_1, P_2, P_3) còn có thể yêu cầu (5, 2, 7) đơn vị
 - Với 3 đơn vị hiện có, mọi yêu cầu của P_2 đều đáp ứng được $\Rightarrow P_2$ chắc chắn kết thúc được và sẽ giải phóng 2 đơn vị R
 - Với 3 + 2 đơn vị, P_1 chắc chắn kết thúc, sẽ giải phóng 5 đơn vị
 - Với 3 + 2 + 5 đơn vị P_3 chắc chắn kết thúc được
- Ở thời điểm t_0 P_1, P_2, P_3 đều chắc chắn kết thúc \Rightarrow hệ thống an toàn với đầy an toàn (P_2, P_1, P_3)

286

Chương 2 Quản lí tiến trình
5. Bể tắc và xử lí bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa 2

Xem xét hệ thống gồm

- 3 TT P_1, P_2, P_3 và 1 tài nguyên R có 12 đơn vị
- Các TT (P_1, P_2, P_3) có thể yêu cầu tối đa tới (10, 4, 9) đơn vị TN R
- Tại thời điểm t_0 , các TT (P_1, P_2, P_3) đã được cấp (5, 2, 2) đơn vị TN R
- Tại thời điểm t_1 , TT P_3 yêu cầu và được cấp 1 đơn vị TN R. Hệ thống có an toàn?
 - Với 2 đơn vị hiện có, mọi yêu cầu của P_2 đều đáp ứng được $\Rightarrow P_2$ chắc chắn kết thúc, giải phóng 2 đơn vị R
 - Khi P_2 kết thúc số TN sẵn có trong hệ thống là 4
 - Với 4 đơn vị TN, P_1 và P_3 đều có thể phải đợi khi xin thêm 5 đơn vị TN
 - Vậy hệ thống không an toàn với đầy (P_1, P_3)
- Nhận xét: Tại thời điểm t_1 nếu TT P_3 phải đợi khi yêu cầu thêm 1 đơn vị TN, bể tắc sẽ được loại trừ

287

Chương 2 Quản lí tiến trình
5. Bể tắc và xử lí bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa

- Nhận xét
 - Hệ thống an toàn \Rightarrow Các TT đều có thể kết thúc được \Rightarrow không xảy ra bể tắc
 - Hệ thống không an toàn \Rightarrow Có khả năng xảy ra bể tắc
- Phương pháp
 - Không để hệ thống rơi vào tình trạng không an toàn
 - Kiểm tra mọi yêu cầu TN
 - Nếu hệ thống vẫn an toàn khi cung cấp \Rightarrow Cung cấp
 - Nếu hệ thống không an toàn khi cung cấp \Rightarrow Phải đợi
- Thuật toán
 - Thuật toán dựa vào đồ thị cung cấp tài nguyên
 - Thuật toán người quản lý nhà băng

288

Chương 2 Quản lí tiến trình
5. Bể tắc và xử lí bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Thuật toán dựa vào đồ thị cung cấp tài nguyên

- Sử dụng khi mỗi kiểu TN chỉ có 1 đơn vị
 - Có chu trình, sẽ có bể tắc
- Thêm vào đồ thị loại cung mới: cung đòi hỏi $P_i \rightarrow R_j$
 - Cùng hướng với cung yêu cầu, thể hiện trong đồ thị $-->$
 - Cho biết P_i có thể yêu cầu R_j trong tương lai
- TT khi tham gia hệ thống, phải thêm tất cả các cung đòi hỏi tương ứng vào đồ thị
 - Khi P_i yêu cầu R_j , cung đòi hỏi $P_i \rightarrow R_j$ chuyển thành cung yêu cầu $P_i \rightarrow R_j$
 - Khi P_i giải phóng R_j , cung sử dụng $R_j \rightarrow P_i$ chuyển thành cung đòi hỏi $P_i \rightarrow R_j$

289

Chương 2 Quản lí tiến trình
5. Bể tắc và xử lí bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Thuật toán dựa vào đồ thị cung cấp tài nguyên

Thuật toán:

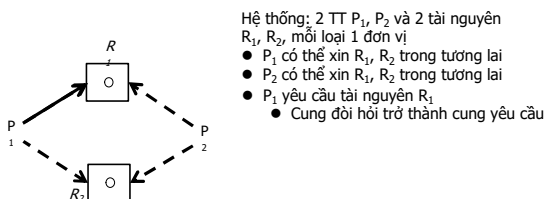
Yêu cầu tài nguyên R_j của TT P_i được thỏa mãn chỉ khi việc chuyển cung yêu cầu $P_i \rightarrow R_j$ thành cung sử dụng $R_j \rightarrow P_i$ không tạo chu trình trên đồ thị.

- Không chu trình: Hệ thống an toàn
- Có chu trình: Việc cung cấp tài nguyên đẩy hệ thống vào tình trạng không an toàn

290

Chương 2 Quản lí tiến trình
5. Bể tắc và xử lí bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ



291

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ

Hệ thống: 2 TT P_1, P_2 và 2 tài nguyên R_1, R_2 , mỗi loại 1 đơn vị

- P_1 có thể xin R_1, R_2 trong tương lai
- P_2 có thể xin R_1, R_2 trong tương lai
- P_1 yêu cầu tài nguyên R_1
 - Cung đòi hỏi trở thành cung yêu cầu
- Yêu cầu của P_1 được đáp ứng
 - Cung yêu cầu thành cung sử dụng
- P_2 yêu cầu tài nguyên $R_2 \Rightarrow$ cung đòi hỏi trở thành cung yêu cầu $P_2 \rightarrow R_2$

292

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ

Hệ thống: 2 TT P_1, P_2 và 2 tài nguyên R_1, R_2 , mỗi loại 1 đơn vị

- P_1 có thể xin R_1, R_2 trong tương lai
- P_2 có thể xin R_1, R_2 trong tương lai
- P_1 yêu cầu tài nguyên R_1
 - Cung đòi hỏi trở thành cung yêu cầu
- Yêu cầu của P_1 được đáp ứng
 - Cung yêu cầu thành cung sử dụng
- P_2 yêu cầu tài nguyên $R_2 \Rightarrow$ cung đòi hỏi trở thành cung yêu cầu $P_2 \rightarrow R_2$
 - Nếu đáp ứng
 - \Rightarrow Cung yêu cầu thành cung sử dụng
 - \Rightarrow Khi P_1 yêu cầu $R_2 \Rightarrow P_1$ phải đợi
 - \Rightarrow Khi P_2 yêu cầu $R_1 \Rightarrow P_2$ phải đợi

Hệ thống bế tắc

293

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ

Hệ thống: 2 TT P_1, P_2 và 2 tài nguyên R_1, R_2 , mỗi loại 1 đơn vị

- P_1 có thể xin R_1, R_2 trong tương lai
- P_2 có thể xin R_1, R_2 trong tương lai
- P_1 yêu cầu tài nguyên R_1
 - Cung đòi hỏi trở thành cung yêu cầu
- Yêu cầu của P_1 được đáp ứng
 - Cung yêu cầu thành cung sử dụng
- P_2 yêu cầu tài nguyên $R_2 \Rightarrow$ cung đòi hỏi trở thành cung yêu cầu $P_2 \rightarrow R_2$
 - Nếu đáp ứng
 - \Rightarrow Cung yêu cầu thành cung sử dụng
 - \Rightarrow Khi P_1 yêu cầu $R_2 \Rightarrow P_1$ phải đợi
 - \Rightarrow Khi P_2 yêu cầu $R_1 \Rightarrow P_2$ phải đợi

Hệ thống bế tắc

- Yêu cầu của P_2 không được đáp ứng

294

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.5 Phòng tránh bế tắc

Thuật toán người quản lý nhà băng: Giới thiệu

- Thích hợp cho các hệ thống gồm các kiểu TN có nhiều đơn vị
- 1 TT mới xuất hiện trong hệ thống cần khai báo số đơn vị lớn nhất của mỗi kiểu TN sẽ sử dụng
 - Không được vượt quá tổng số TN của hệ thống
- Khi 1 TT yêu cầu TN, hệ thống kiểm tra liệu đáp ứng cho yêu cầu hệ thống có còn an toàn không
 - Nếu hệ thống vẫn an toàn \Rightarrow Cung cấp TN cho yêu cầu
 - Nếu hệ thống không an toàn \Rightarrow TT phải đợi
- Thuật toán cần
 - Các cấu trúc dữ liệu biểu diễn t/thái phân phối TN
 - Thuật toán kiểm tra tình trạng an toàn của hệ thống
 - Thuật toán yêu cầu TN

295

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.5 Phòng tránh bế tắc

Các cấu trúc dữ liệu I

- Hệ thống
- n số TT trong hệ thống
 - m số kiểu TN trong hệ thống
- Các cấu trúc dữ liệu
- Available Vector chiều dài m cho biết số đơn vị TN sẵn có trong hệ thống. ($Available[3] = 8 \Rightarrow ?$)
- Max Ma trận $n \times m$ cho biết số lượng lớn nhất mỗi kiểu TN của từng TT. ($Max[2,3] = 5 \Rightarrow ?$)
- Allocation Ma trận $n \times m$ cho biết số lượng mỗi kiểu TN đã cấp cho TT. ($Allocation[2,3] = 2 \Rightarrow ?$)
- Need Ma trận $n \times m$ chỉ ra số lượng mỗi kiểu TN còn cần đến của từng TT. ($Need[2,3] = 3 \Rightarrow ?$)
- $Need[i][j] = Max[i][j] - Allocation[i][j]$

296

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.5 Phòng tránh bế tắc

Các cấu trúc dữ liệu I

- Quy ước
- X, Y là các vector độ dài n
 - $X \leq Y \Leftrightarrow X[i] \leq Y[i] \forall i = 1, 2, \dots, n$
 - Các dòng của ma trận *Max, Need, Allocation* được xử lý như các vector
 - Thuật toán tính toán trên các vector
- Các cấu trúc cục bộ
- Work vector độ dài m cho biết mỗi TN còn bao nhiêu
 - Finish vector độ dài n, kiểu logic cho biết TT có chắc chắn kết thúc không

297

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Thuật toán kiểm tra An toàn

```

BOOL Safe(Current Resource-Allocation State){
    Work ← Available
    for (i : 1 → n) Finish[i] ← false
    flag ← true
    While(flag){
        flag ← false
        for (i : 1 → n)
            if(Finish[i]=false AND Need[i] ≤ Work){
                Finish[i] ← true
                Work ← Work + Allocation[i]
                flag ← true
            }
        }
    }
    for (i : 1 → n) if (Finish[i]=false) return false
    return true;
}
//End function

```

298

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa

- Xét hệ thống gồm 5 TT P_0, P_1, P_2, P_3, P_4 và 3 TN R_0, R_1, R_2
 - TN R_0 có 10 đơn vị, R_1 có 5 đơn vị, R_2 có 7 đơn vị
- Yêu cầu TN lớn nhất và lượng TN đã cấp của mỗi TT

	R0	R1	R2
P0	7	5	3
P1	3	2	2
P2	9	0	2
P3	2	2	2
P4	4	3	3

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2

- Hệ thống có an toàn?
- TT P_1 yêu cầu thêm 1 đơn vị R_0 và 2 đơn vị R_2 ?
- TT P_4 yêu cầu thêm 3 đơn vị R_0 và 3 đơn vị R_1 ?
- TT P_0 yêu cầu thêm 2 đơn vị R_1 . Cung cấp?

299

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa : Kiểm tra tính an toàn

- Số tài nguyên còn sẵn trong hệ thống $Available(R_0, R_1, R_2) = (3, 3, 2)$
- Yêu cầu còn lại của mỗi TT ($Need = Max - Allocation$)

	R0	R1	R2
P0	7	5	3
P1	3	2	2
P2	9	0	2
P3	2	2	2
P4	4	3	3

Max

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2

Allocation

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	1	2	2
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1

Need

300

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bế tắc

Ví dụ minh họa : Kiểm tra tính an toàn

• Số tài nguyên còn sẵn trong hệ thống $Available(R_0, R_1, R_2) = (3, 3, 2)$

	R_0	R_1	R_2
P_0	7	5	3
P_1	3	2	2
P_2	9	0	2
P_3	2	2	2
P_4	4	3	3
Max			

	R_0	R_1	R_2
P_0	0	1	0
P_1	2	0	0
P_2	3	0	2
P_3	2	1	1
P_4	0	0	2
Allocation			

	R_0	R_1	R_2
P_0	7	4	3
P_1	1	2	2
P_2	6	0	0
P_3	0	1	1
P_4	4	3	1
Need			

Tiến trình	P_0	P_1	P_2	P_3	P_4
Finish	F	T	T	F	F
Work	(3, 3, 2)				

301

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bể tắc và xử lý bế tắc
5.5 Phòng tránh bế tắc

Ví dụ minh họa : Kiểm tra tính an toàn

• Số tài nguyên còn sẵn trong hệ thống $Available(R_0, R_1, R_2) = (3, 3, 2)$

	R_0	R_1	R_2
P_0	7	5	3
P_1	3	2	2
P_2	9	0	2
P_3	2	2	2
P_4	4	3	3
Max			

	R_0	R_1	R_2
P_0	0	1	0
P_1	2	0	0
P_2	3	0	2
P_3	2	1	1
P_4	0	0	2
Allocation			

	R_0	R_1	R_2
P_0	7	4	3
P_1	1	2	2
P_2	6	0	0
P_3	0	1	1
P_4	4	3	1
Need			

Tiến trình	P_0	P_1	P_2	P_3	P_4
Finish	T	T	T	T	T
Work	(2, 3, 2)				

Hệ thống an toàn
(P_1, P_3, P_4, P_0, P_2)

302

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bể tắc và xử lý bế tắc
5.5 Phòng tránh bế tắc

Thuật toán yêu cầu tài nguyên

• Request[i] Vector yêu cầu tài nguyên của TT P_i

- Request[3,2] = 2: TT P_3 yêu cầu 2 đơn vị tài nguyên R_2
- Khi P_i yêu cầu TN, hệ thống thực hiện

- if(Request[i]>Need[i])
Error(Yêu cầu vượt quá khai báo TN)
- if(Request[i]>Available)
Block(Không đủ TN, TT phải đợi)
- Thiết lập trạng thái phân phối TN mới cho hệ thống
 - Available = Available - Request[i]
 - Allocation[i] = Allocation[i] + Request[i]
 - Need[i] = Need[i] - Request[i]
- Phân phối TN dựa trên kết quả kiểm tra tính an toàn của trạng thái phân phối TN mới
if(Safe(New Resource Allocation State))
Phân phối cho P_i theo yêu cầu
else
TT P_i phải đợi
Khởi phục lại trạng thái cũ (Available, Allocation, Need)

303

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- $\text{Request}[1] \leq \text{Available}$ ((1, 0, 2) \leq (3, 3, 2)) \Rightarrow Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : $\text{Available} = (2, 3, 0)$

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2
Allocation			

→

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	3	0	2
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2
Allocation at t1			

304

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- $\text{Request}[1] \leq \text{Available}$ ((1, 0, 2) \leq (3, 3, 2)) \Rightarrow Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : $\text{Available} = (2, 3, 0)$

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	1	2	2
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1
Need			

→

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	0	2	0
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1
Need at t1			

	R0	R1	R2
P0	7	5	3
P1	3	2	2
P2	9	0	2
P3	2	2	2
P4	4	3	3
Max			

305

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- $\text{Request}[1] \leq \text{Available}$ ((1, 0, 2) \leq (3, 3, 2)) \Rightarrow Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : $\text{Available} = (2, 3, 0)$

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	3	0	2
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2
Allocation			

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	0	2	0
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1
Need			

tiến trình	P0	P1	P2	P3	P4
Finish		F	F	F	F
Work			(2,3,0)		

306

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.5 Phòng tránh bế tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- Request[1] ≤ Available ((1, 0, 2) ≤ (3, 3, 2)) ⇒ Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : Available = (2, 3, 0)

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	3	0	2
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	0	2	0
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1

	Allocation			Need		
Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄	
Finish	F	F	F	F	F	
Work	(2,3,0)					

307

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.5 Phòng tránh bế tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- Request[1] ≤ Available ((1, 0, 2) ≤ (3, 3, 2)) ⇒ Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : Available = (2, 3, 0)

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	3	0	2
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	0	2	0
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1

	Allocation			Need		
Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄	
Finish	F	T	F	F	F	
Work	(5,3,2)					

308

Chương 2 Quản lý tiến trình
5.Bế tắc và xử lý bế tắc
5.5 Phòng tránh bế tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- Request[1] ≤ Available ((1, 0, 2) ≤ (3, 3, 2)) ⇒ Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : Available = (2, 3, 0)

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	3	0	2
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	0	2	0
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1

	Allocation			Need		
Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄	
Finish	F	T	F	F	F	
Work	(5,3,2)					

309

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- Request[1] ≤ Available ((1, 0, 2) ≤ (3, 3, 2)) ⇒ Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : Available = (2, 3, 0)

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	3	0	2
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	0	2	0
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1

	Allocation			Need		
Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄	
Finish	F	T	F	T	F	
Work	(7, 4, 3)					

310

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- Request[1] ≤ Available ((1, 0, 2) ≤ (3, 3, 2)) ⇒ Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : Available = (2, 3, 0)

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	3	0	2
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	0	2	0
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1

	Allocation			Need		
Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄	
Finish	F	T	F	T	T	
Work	(7, 4, 5)					

311

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- Request[1] ≤ Available ((1, 0, 2) ≤ (3, 3, 2)) ⇒ Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : Available = (2, 3, 0)

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	3	0	2
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	0	2	0
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1

	Allocation			Need		
Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄	
Finish	T	T	F	T	T	
Work	(7, 5, 5)					

312

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa : P_1 yêu cầu (1, 0, 2)

- Request[1] ≤ Available ((1, 0, 2) ≤ (3, 3, 2)) ⇒ Có thể cung cấp
- Nếu cung cấp : Available = (2, 3, 0)

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	3	0	2
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	0	2

	R0	R1	R2
P0	7	4	3
P1	0	2	0
P2	6	0	0
P3	0	1	1
P4	4	3	1

	Allocation	P0	P1	P2	P3	P4
Tiến trình						
Finish		T	T	T	T	T
Work				(10, 5, 7)		

Yêu cầu được chấp nhận

313

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.5 Phòng tránh bể tắc

Ví dụ minh họa : (tiếp tục)

- TT P_4 yêu cầu thêm 3 đơn vị R_0 và 3 đơn vị R_2
 - Request[4] = (3, 0, 3)
 - Available = (2, 3, 0)
 - ⇒ Không đủ tài nguyên, P_4 phải đợi
- TT P_0 yêu cầu thêm 2 đơn vị R_1
 - Request[0] ≤ Available ((0, 2, 0) ≤ (2, 3, 0)) ⇒ Có thể cung cấp
 - Nếu cung cấp : Available = (2, 1, 0)
 - Thực hiện thuật toán an toàn
 - ⇒ Tất cả các TT đều có thể không kết thúc
 - ⇒ Nếu chấp nhận, hệ thống rơi vào trạng thái không an toàn
 - ⇒ Dù tài nguyên nhưng không cung cấp. P_0 phải đợi

314

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

- Khái niệm bể tắc
- Điều kiện xảy ra bể tắc
- Các phương pháp xử lý bể tắc
- Phòng ngừa bể tắc
- Phòng tránh bể tắc
- Nhận biết và khắc phục

315

Chương 2 Quản lí tiến trình
5. Bể tắc và xử lí bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Giới thiệu

- Nguyên tắc
 - Không áp dụng các biện pháp phòng ngừa hoặc phòng tránh, để cho bể tắc xảy ra
 - Định kỳ kiểm tra xem bể tắc có đang xảy ra không. Nếu có tìm cách khắc phục
 - Để thực hiện, hệ thống phải cung cấp
 - Thuật toán xác định hệ thống đang bể tắc không
 - Biện pháp kỹ thuật chữa bể tắc
- Nhận biết bể tắc
 - Thuật toán dựa trên đồ thị cung cấp TN
 - Thuật toán chỉ ra bể tắc tổng quát
- Khắc phục bể tắc
 - Kết thúc TT
 - Trưng dụng tài nguyên

316

Chương 2 Quản lí tiến trình
5. Bể tắc và xử lí bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Thuận toán dựa trên đồ thị cung cấp tài nguyên

I

- Áp dụng khi mỗi TN trong hệ thống có 1 đơn vị
- K/tra hệ thống có bể tắc bằng cách kiểm tra chu trình trên đồ thị
 - Nếu trên đồ thị có chu trình, hệ thống đang bể tắc
- Định kỳ gọi tới các thuật toán kiểm tra chu trình trên đồ thị
 - Thuật toán đòi hỏi n^2 thao tác (n : số đỉnh của đồ thị)

317

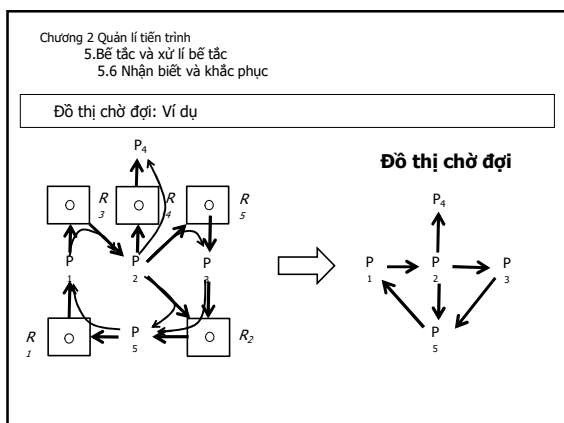
Chương 2 Quản lí tiến trình
5. Bể tắc và xử lí bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Thuận toán dựa trên đồ thị cung cấp tài nguyên

II

- Sử dụng đồ thị chờ đợi - phiên bản thu gọn của đồ thị cung cấp tài nguyên
 - Chỉ có các đỉnh dạng TT
- Cung chờ đợi $P_i \rightarrow P_j$: TT P_i đang đợi TT P_j giải phóng tài nguyên P_i cần
- Cung chờ đợi $P_i \rightarrow P_j$ tồn tại trên đồ thị đợi khi và chỉ khi trên đồ thị phân phối tài nguyên tương ứng tồn tại đồng thời cung yêu cầu $P_i \rightarrow R$ và cung sử dụng $R \rightarrow P_j$

318



319

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Thuật toán chỉ ra bể tắc tổng quát : Giới thiệu

- Áp dụng: hệ thống có các kiểu tài nguyên gồm nhiều đơn vị
- Thuật toán: tương tự thuật toán người quản lý nhà băng
- Các cấu trúc dữ liệu
 - Available Vector độ dài m: Tài nguyên sẵn có
 - Allocation Ma trận $n \times m$: Tài nguyên đã cấp
 - Request Ma trận $n \times m$: Tài nguyên yêu cầu
- Các cấu trúc cục bộ
 - Work Vector độ dài m cho biết TN hiện đang có
 - Finish Vector độ dài n cho biết TT có thể kết thúc không
- Các qui ước
 - Quan hệ \leq giữa các Vector
 - Xử lý các dòng ma trận $n \times m$ như các vector

320

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Thuật toán chỉ ra bể tắc tổng quát

```

BOOL Deadlock(Current Resource-Allocation State){
  Work←Available
  for (i : 1 → n)
    if (Allocation[i]≠0) Finish[i]←false
    else Finish[i]← true;    //Allocation= 0 không nằm trong chu trình đợi
    flag← true
    while(flag){
      flag←false
      for (i : 1 → n)
        if (Finish[i]=false AND Request[i] ≤Work){
          Finish[i]← true
          Work ← Work+Allocation[i]
          flag← true
        }
      }//endif
    }//endwhile
    for (i : 1 → n) if (Finish[i]=false)return true;
    return false;    //Finish[i] = false, tiến trình Pi đang bị bể tắc
  }//End function

```

321

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

- 5 tiến trình P_0, P_1, P_2, P_3, P_4 ; 3 tài nguyên R_0, R_1, R_2
- Tài nguyên R_0 có 7 đơn vị, R_1 có 2 đơn vị, R_2 có 6 đơn vị
- Trạng thái cung cấp tài nguyên tại thời điểm t_0

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	3
P3	2	1	1
P4	0	0	2

- Tài nguyên hiện có $(R_0, R_1, R_2) = (0, 0, 0)$

	R0	R1	R2
P0	0	0	0
P1	2	0	2
P2	0	0	0
P3	1	0	0
P4	6	0	2

322

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	3
P3	2	1	1
P4	0	0	2

- Tài nguyên hiện có $(R_0, R_1, R_2) = (0, 0, 0)$

Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	F	F	F	F	F
Work					

(0,0,0)

323

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	3
P3	2	1	1
P4	0	0	2

- Tài nguyên hiện có $(R_0, R_1, R_2) = (0, 0, 0)$

Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	T	F	F	F	F
Work					

(0,1,0)

324

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	3
P3	2	1	1
P4	0	0	2

Allocation

Tài nguyên hiện có $(R_0, R_1, R_2) = (0, 0, 0)$

Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	T	F	T	F	F
Work	(3,1,3)				

325

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	3
P3	2	1	1
P4	0	0	2

Allocation

Tài nguyên hiện có $(R_0, R_1, R_2) = (0, 0, 0)$

Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	T	F	T	T	F
Work	(5,2,4)				

326

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	3
P3	2	1	1
P4	0	0	2

Allocation

Tài nguyên hiện có $(R_0, R_1, R_2) = (0, 0, 0)$

Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	T	F	T	T	F
Work	(5,2,4)				

327

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	3
P3	2	1	1
P4	0	0	2

Allocation

Tài nguyên hiện có $(R_0, R_1, R_2) = (0, 0, 0)$

Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	T	T	T	T	F
Work	(7, 2, 4)				

328

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	3
P3	2	1	1
P4	0	0	2

Allocation

Tài nguyên hiện có $(R_0, R_1, R_2) = (0, 0, 0)$

Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	T	T	T	T	T
Work	(7, 2, 6)				

Hệ thống không bế tắc
(P₀, P₂, P₃, P₁, P₄)

329

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

- tại thời điểm t_1 : P₂ yêu cầu thêm 1 đơn vị tài nguyên R₂
- Trạng thái cung cấp tài nguyên

	R0	R1	R2
P0	0	1	0
P1	2	0	0
P2	3	0	3
P3	2	1	1
P4	0	0	2

Allocation

Tài nguyên hiện có $(R_0, R_1, R_2) = (0, 0, 0)$

	R0	R1	R2
P0	0	0	0
P1	2	0	2
P2	0	0	1
P3	1	0	0
P4	6	0	2

Request

330

Chương 2 Quản lý tiến trình

5.Bể tắc và xử lý bể tắc

5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2		
P0	0	1	0		
P1	2	0	0		
P2	3	0	3		
P3	2	1	1		
P4	0	0	2		
Allocation					
Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	F	F	F	F	F
Work	(0,0,0)				

	R0	R1	R2
P0	0	0	0
P1	2	0	2
P2	0	0	1
P3	1	0	0
P4	6	0	2
Request			

331

Chương 2 Quản lý tiến trình

5. Bể tắc và xử lý bể tắc

5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2		
P0	0	1	0		
P1	2	0	0		
P2	3	0	3		
P3	2	1	1		
P4	0	0	2		
Allocation					
Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	T	F	F	F	F
Work	(0,1,0)				

	R0	R1	R2
P0	0	0	0
P1	2	0	2
P2	0	0	1
P3	1	0	0
P4	6	0	2
Request			

332

Chương 2 Quản lý tiến trình

5.Bể tắc và xử lý bể tắc

5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

	R0	R1	R2		
P0	0	1	0		
P1	2	0	0		
P2	3	0	3		
P3	2	1	1		
P4	0	0	2		
Allocation					
Tiến trình	P ₀	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄
Finish	T	F	F	F	F
Work	(0,1,0)				

	R0	R1	R2
P0	0	0	0
P1	2	0	2
P2	0	0	1
P3	1	0	0
P4	6	0	2
Request			

P₀ có thể kết thúc nhưng hệ thống đang bế tắc.
Các tiến trình đang chờ đợi lẫn nhau (P₁, P₂, P₃, P₄)

333

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Khắc phục bể tắc: Phương pháp kết thúc tiến trình

Nguyên tắc: Hủy bỏ các TT đang trong tình trạng bể tắc và lấy lại tài nguyên đã cấp cho TT bị hủy bỏ

- Hủy bỏ tất cả các TT
- Hủy bỏ lần lượt TT cho tới khi bể tắc không xảy ra

334

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Khắc phục bể tắc: Phương pháp kết thúc tiến trình

- Hủy bỏ tất cả các TT
 - Nhanh chóng loại bỏ bể tắc
 - Quá tốn kém
 - Các TT bị hủy bỏ có thể gây kết thúc
- Hủy bỏ lần lượt TT cho tới khi bể tắc không xảy ra
 - Sau khi hủy bỏ, phải kiểm tra xem bể tắc còn tồn tại không
 - Thuật toán kiểm tra bể tắc có độ phức tạp $m * n^2$
- Cần chỉ ra thứ tự TT bị hủy bỏ để phá vỡ bể tắc
 - Độ ưu tiên
 - Thời gian tồn tại, thực hiện
 - Tài nguyên đang chiếm giữ, còn cần để kết thúc
 - ...

335

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bể tắc và xử lý bể tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Khắc phục bể tắc: Phương pháp kết thúc tiến trình

- Vấn đề hủy bỏ TT
 - TT đang cập nhật file \Rightarrow File không hoàn chỉnh
 - TT sử dụng máy in \Rightarrow Reset trạng thái máy in

336

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Khắc phục bế tắc: Phương pháp trưng dụng tài nguyên

Nguyên tắc: Trưng dụng liên tục một vài tài nguyên từ một số TT đang bế tắc cho các TT khác đến khi bế tắc được hủy bỏ

Các vấn đề cần quan tâm

- ① Lựa chọn nạn nhân (victim)
- ② Quay lui (Rollback)
- ③ Đói tài nguyên (Starvation)

337

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Khắc phục bế tắc: Phương pháp trưng dụng tài nguyên

- ① Lựa chọn nạn nhân (victim)
 - Tài nguyên nào và tiến trình nào ?
 - Trật tự trưng dụng để chi phí nhỏ nhất
 - Lượng tài nguyên nắm giữ, thời gian sử dụng. . .
- ② Quay lui (Rollback)
 - Quay lui tới một trạng thái an toàn trước đó và bắt đầu lại
 - Yêu cầu lưu giữ thông tin trạng thái của TT đang thực hiện
- ③ Đói tài nguyên (Starvation)
 - 1 TT bị trưng dụng quá nhiều lần ⇒ chờ đợi vô hạn
 - Giải pháp: ghi lại số lần bị trưng dụng

338

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Cách xử lý bế tắc khác ?



339

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc

Tổng kết

- Bế tắc là tình trạng 2 hay nhiều TT cùng chờ đợi độc lập 1 sự kiện chỉ có thể xảy ra bởi sự hoạt động của các TT đang đợi
- Bế tắc xảy ra khi hội đủ 4 điều kiện
 - Tồn tại tài nguyên găng
 - Phải chờ đợi trước khi vào đoạn găng
 - Không tồn tại hệ thống phân phối lại tài nguyên
 - Tồn tại hiện tượng chờ đợi vòng tròn
- Để xử lý bế tắc có 3 lớp thuật toán
 - Phòng ngừa bế tắc
 - Tác động vào các điều kiện xảy ra bế tắc
 - Dự báo và phòng tránh
 - Ngăn ngừa hệ thống rơi vào tình trạng có thể dẫn đến bế tắc
 - Nhận biết và khắc phục
 - Cho phép bế tắc xảy ra, chỉ ra bế tắc và khắc phục sau

340

Chương 2 Quản lý tiến trình
5. Bế tắc và xử lý bế tắc
5.6 Nhận biết và khắc phục

Ví dụ minh họa

- 5 tiến trình P_0, P_1, P_2, P_3, P_4 ; 3 tài nguyên R_0, R_1, R_2
 - Tài nguyên R_0 có 6 đơn vị, R_1 có 4 đơn vị, R_2 có 7 đơn vị
- Trạng thái cung cấp tài nguyên tại thời điểm t_0

	R0	R1	R2
P0	0	1	1
P1	1	0	0
P2	3	0	2
P3	2	1	1
P4	0	2	2
Allocation			

	R0	R1	R2
P0	0	0	0
P1	2	1	2
P2	0	0	2
P3	1	0	0
P4	6	0	2
Request			

341