Admita ainda que foram definidas as estruturas de dados seguintes

Entrada (simplificada) da Tabela de Controlo de Processos

```
typedef struct
        { BOOLEAN busy;              /* sinalização de entrada ocupada */
          unsigned int pid,              /* identificador do processo */
                       pstat,          /* estado do processo: 0 - RUN
                                         1 - BLOCKED 2 - READY-TO-RUN */
                       baseprior,       /* nível de prioridade base */
                       actualprior;    /* nível de prioridade actual */
          unsigned char intreg[K];        /* contexto do processador */
          unsigned long addspace,    /* endereço da região de memória
                           principal onde está localizado a descrição
                               do espaço de endereçamento do processo */
                        iospace;     /* endereço da região de memória
                           principal onde está localizado a descrição
                                     do contexto de I/O do processo */

        } PCT_ENTRY;
```

Nó de lista biligada

```
struct binode
      { unsigned int info;                          /* valor armazenado */
        struct binode *ant,             /* ponteiro para o nó anterior */
                      *next;            /* ponteiro para o nó seguinte */
      };

typedef struct binode BINODE;
```

FIFO

```
typedef struct
        { BINODE *pin_val,        /* ponteiro para o ponto de inserção */
                 *pout_val;       /* ponteiro para o ponto de retirada */
        } FIFO;
```

Semáforo

```
typedef struct
        { unsigned int val;                        /* valor de contagem */
          FIFO queue;       /* fila de espera dos processos bloqueados */
        } SEMAPHORE;
```

e as variáveis globais descritas abaixo

```
static SEMAPHORE sem[200];                      /* array de semáforos */
static PCT_ENTRY pct[100];           /* tabela de controlo de processos */
static FIFO redtorun[8];   /* array das filas de espera dos processos
                                          prontos a serem executados */
static unsigned int pindex;             /* índice da entrada da PCT que
                          referencia o processo que detém o processador */
```

Finalmente, as primitivas seguintes estão também disponíveis:

Activação e inibição das interrupções

```
void interrupt_enable (void);
void interrupt_disable (void);
```