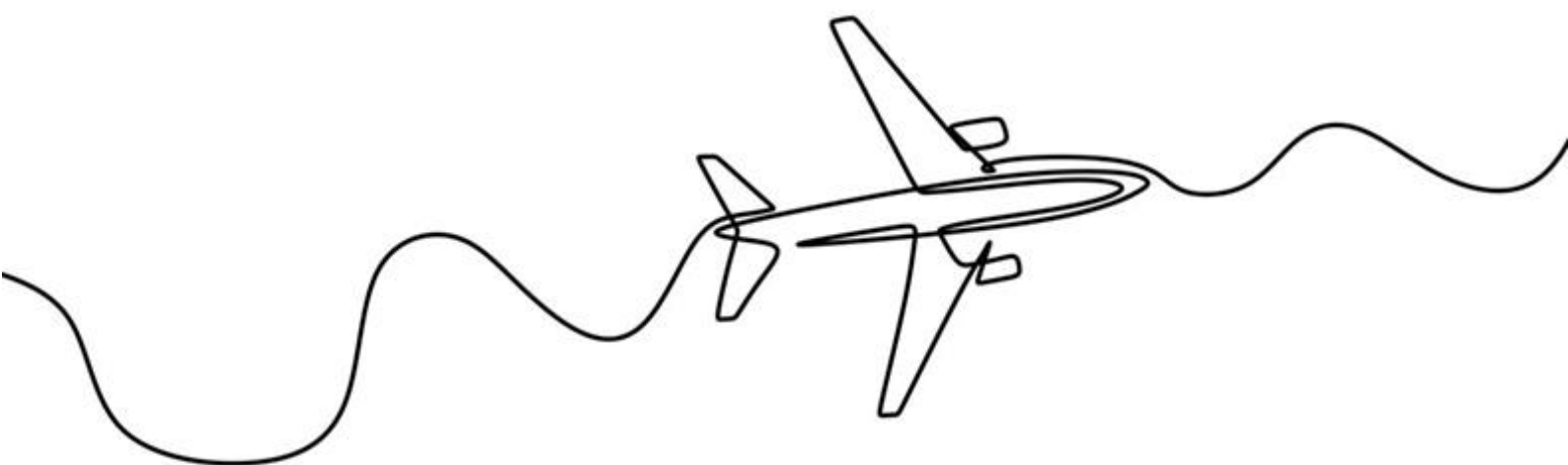




universidade
de aveiro

Sistemas Operativos
Prof. Nuno Lau



SIMULAÇÃO DE PONTE AÉREA

Trabalho Prático 2

Catarina Costa - 103696
Guilherme Antunes - 103600

2021/2022

Índice

Introdução	2
Tabela Modelo do Comportamento dos Semáforos.....	3
Hostess	4
Função waitForNextFlight().....	4
Função waitForPassenger().....	5
Função checkPassport()	6
Função signalReadyToFlight()	8
Pilot	10
Função flight()	10
Função signalReadyForBoarding().....	11
Função waitUntilReadyToFlight()	12
Função dropPassengersAtTarget().....	13
Passenger	15
Função waitInQueue().....	15
Função waitUntilDestination()	17
Diagrama de Estados.....	19
Validação de Resultados	20
Conclusão	27

Introdução

Na sequência do trabalho proposto na unidade curricular de Sistemas Operativos, este relatório tem como objetivo a explicação dos raciocínios utilizados para formular o código necessário para a correta execução e sincronização dos processos e threads fornecidas no código template. O tema do trabalho consiste numa ponte aérea que é servida por apenas 1 avião. Na ponte aérea coexistem três entidades que correspondem a processos independentes:

Passenger - chegam ao aeroporto em tempos aleatórios e são clientes do avião.

Pilot - informa a Hostess sempre que o avião está pronto para iniciar o processo de embarque, é informado pela mesma sempre que o embarque está completo e dá permissão aos *Passenger* para saírem do avião no destino. O *Pilot* só inicia o voo de regresso quando o último *Passenger* sair do avião.

Hostess - trata da verificação da identidade dos passageiros, dando autorização a cada passageiro para sair da fila de espera e entrar no avião.

Todo o código que será analisado neste relatório foi exclusivamente aquele que foi dado para completar, sendo que para que todo o programa funcione são necessários todos os outros ficheiros que não foram aqui referenciados.

Tabela Modelo do Comportamento dos Semáforos

Semáforo	UP			DOWN		
	Quem?	Quando?	Quantos?	Quem?	Quando?	Quantos?
Mutex	Passenger	waitInQueue	2	Passenger	waitInQueue	2
		waitUntilDestination	1		waitUntilDestination	1
	Pilot	flight	1	Pilot	flight	1
		signalReadyForBoarding	1		signalReadyForBoarding	1
		waitUntilReadyToFlight	1		waitUntilReadyToFlight	1
		dropPassengersAtTarget	2		dropPassengersAtTarget	2
	Hostess	waitForNextFlight	1	Hostess	waitForNextFlight	1
		waitForPassenger	1		waitForPassenger	1
		checkPassport	2		checkPassport	2
		signalReadyToFlight	1		signalReadyToFlight	1
passengersInQueue	Passenger	waitInQueue	1	Hostess	waitForPassenger	1
passengersWaitInQueue	Hostess	checkPassport	1	Passenger	waitInQueue	1
passengersWaitInFlight	Pilot	dropPassengersAtTarget	nPassInFlight	Passenger	waitUntilDestination	1
readyForBoarding	Pilot	signalReadyForBoarding	1	Hostess	waitForNextFlight	1
readyToFlight	Hostess	signalReadyToFlight	1	Pilot	waitUntilReadyToFlight	1
idShown	Passenger	waitInQueue	1	Hostess	checkPassport	1
planeEmpty	Passenger	waitUntilDestination	1	Pilot	dropPassengersAtTarget	1

Hostess

Função `waitForNextFlight()`

```
142 static void waitForNextFlight ()
143 {
144     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
145         perror ("error on the down operation for semaphore access (HT)");
146         exit (EXIT_FAILURE);
147     }
148
149     /* insert your code here */
150
151     sh->fst.st.hostessStat = WAIT_FOR_FLIGHT;
152     saveState(nFic,&sh->fst);
153
154     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
155         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
156         exit (EXIT_FAILURE);
157     }
158
159     /* insert your code here */
160
161     if (semDown (semgid, sh->readyForBoarding) == -1){
162         perror ("error on the down operation for semaphore access (HT)");
163         exit (EXIT_FAILURE);
164     }
165 }
```

Para a construção da função `waitForNextFlight()` nos dada a informação que a entidade *Hostess* deve esperar pelo próximo voo e que é necessário atualizar e guardar o seu estado e esperar que o avião esteja pronto para embarque.

A fim de colocar a função em análise a trabalhar segundo estas indicações decrementamos o semáforo *mutex*, entrando na região crítica do código, e procedemos, neste caso, à atualização do estado da entidade *Hostess* para `WAIT_FOR_FLIGHT`, guardando esta mudança. Após isto incrementamos o valor do semáforo *mutex* saindo da região crítica. Antes de encerrar a função decrementamos o valor do semáforo *readyForBoarding* através de um `semDown()` para que *Hostess*, que estava à espera de indicação para poder iniciar o processo de embarque, receba e execute essa indicação.

Função `waitForPassenger()`

```

174 static void waitForPassenger ()
175 {
176     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
177         perror ("error on the down operation for semaphore access (HT)");
178         exit (EXIT_FAILURE);
179     }
180
181     /* insert your code here */
182
183     sh->fst.st.hostessStat = WAIT_FOR_PASSENGER;
184     saveState(nFic,&sh->fst);
185
186     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
187         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
188         exit (EXIT_FAILURE);
189     }
190
191     /* insert your code here */
192
193     if (semDown (semgid, sh->passengersInQueue) == -1){
194         perror ("error on the down operation for semaphore access (HT)");
195         exit (EXIT_FAILURE);
196     }
197
198 }

```

Na função `waitForPassenger()` a entidade *Hostess* deve esperar pela entidade *Passenger*, isto é *Hostess* espera que os vários *Passenger* cheguem ao aeroporto. O estado de *Hostess* deve ser atualizado e guardado.

Para o correto funcionamento da função é executado um `semDown()` de *mutex* para entrar na região crítica. Ao entrar na região crítica atualizamos o estado de *Hostess* para `WAIT_FOR_PASSENGER` e guardamo-lo. Após incrementarmos o valor do semáforo *mutex* para fora da região crítica decrementamos o valor do semáforo *passengersInQueue* para que *Hostess* inicie o atendimento ao primeiro passageiro da fila.

Função checkPassport()

```

213 static bool checkPassport()
214 {
215     bool last;
216
217     /* insert your code here */
218
219     if (semUp (semgid, sh->passengersWaitInQueue) == -1){
220         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
221         exit (EXIT_FAILURE);
222     }
223
224     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
225         perror ("error on the down operation for semaphore access (HT)");
226         exit (EXIT_FAILURE);
227     }
228
229     /* insert your code here */
230
231     sh->fSt.st.hostessStat = CHECK_PASSPORT;
232     saveState(nFic,&sh->fSt);
233
234     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
235         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
236         exit (EXIT_FAILURE);
237     }
238
239     /* insert your code here */
240
241     if (semDown (semgid, sh->idShown) == -1){
242         perror ("error on the down operation for semaphore access (HT)");
243         exit (EXIT_FAILURE);
244     }
245
246     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
247         perror ("error on the down operation for semaphore access (HT)");
248         exit (EXIT_FAILURE);
249     }
250
251     /* insert your code here */
252
253     sh->fSt.nPassInQueue--;
254     sh->fSt.nPassInFlight++;
255     sh->fSt.totalPassBoarded++;
256     savePassengerChecked(nFic, &sh->fSt);
257     saveState(nFic,&sh->fSt);
258
259     if (nPassengersInFlight() == MAXFC || (nPassengersInFlight() >= MINFC && nPassengersInQueue() == 0) || sh->fSt.totalPassBoarded == N)
260         last = true;
261     else
262         last = false;
263
264     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
265         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
266         exit (EXIT_FAILURE);
267     }
268
269     /* insert your code here */
270
271     return last;
272 }

```

A função *checkPassport()* tem como objetivo simular a operação de validação do passaporte. Nesta função a *Hostess* verifica o passaporte do *Passenger* e espera que o mesmo o mostre. O estado de *Hostess* deve ser guardado e atualizado duas vezes. A função deve ainda retornar um valor booleano que deve ser *true* caso o avião reúna as condições necessária para decolar, ou *false* caso não reúna condições.

A função começa com um *semUp()* do semáforo *passengersWaitInQueue* para que a *Hostess* informe o primeiro *Passenger* da fila que esta está disponível para o atender e que a espera do mesmo pela disponibilidade da primeira terminou. Seguidamente é decrementado o *mutex* para entrar na região crítica e atualizar o estado de *Hostess* para *CHECK_PASSPORT* e em seguida guardá-lo. O *mutex* sai da região crítica com um *semUp()* e é dado um *semDown()* no semáforo *idShown* para que a *Hostess* receba o passaporte do *Passenger* e o valide. O *mutex* entra novamente na região crítica para decrementar a variável que contabiliza o número de *Passengers* na fila e para incrementar as variáveis do número de *Passengers* que estão no voo e o total deles que já embarcaram desde o início. Após isto é impressa a informação de qual passageiro foi verificado e entrou no voo. É guardado o estado novamente. Avalia-se agora se o avião confere as condições necessárias para decolar, sendo elas se este está totalmente lotado, se atingiu o número mínimo de *Passengers* que lhe permita decolar e não houver mais nenhum na fila para embarcar ou se já tiverem embarcado todos os *Passenger* que estavam previstos. Caso uma destas condições se verifique a função irá retornar no fim um valor *true*, caso contrário um valor *false*. Antes de terminar a função retiramos o *mutex* da região crítica novamente.

Função signalReadyToFlight()

```

293 void signalReadyToFlight()
294 {
295     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) {
296         perror ("error on the operation for semaphore access (HT)");
297         exit (EXIT_FAILURE);
298     }
299
300     /* insert your code here */
301
302     sh->fSt.st.hostessStat = READY_TO_FLIGHT;
303     saveState(nFic,&sh->fSt);
304
305     int i = 0;
306     int c = 0;
307     while(sh->fSt.nPassengersInFlight[i] > 0){
308         c+= sh->fSt.nPassengersInFlight[i];
309         i++;
310     }
311
312     sh->fSt.nPassengersInFlight[i] = sh->fSt.totalPassBoarded - c;
313     saveFlightDeparted(nFic,&sh->fSt);
314
315     if(sh->fSt.totalPassBoarded == N){
316         sh->fSt.finished = true;
317     }
318
319     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
320         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
321         exit (EXIT_FAILURE);
322     }
323
324     /* insert your code here */
325
326     if (semUp (semgid, sh->readyToFlight) == -1){
327         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
328         exit (EXIT_FAILURE);
329     }
330
331 }

```

Na função `signalReadyToFlight()`, como o nome sugere, é dado um sinal ao *Pilot* que pode iniciar o voo. Nela a *Hostess* irá atualizar o seu estado, contabilizar o número de passageiros no voo e verificar se a ponte aérea já foi finalizada, isto é, se todos os passageiros previstos já embarcaram. Depois disto informa o *Pilot* se este pode ou não decolar e o estado é guardado.

Inicia-se novamente com uma entrada na região crítica de *mutex* onde se atualiza o estado da *Hostess* para *READY_TO_FLIGHT* e posteriormente se guarda. De seguida a *Hostess* calcula quantos *Passenger* estão no voo que irá decolar pela diferença entre o número total dos que embarcaram na ponte e o número total dos que viajaram nos voos anteriores. É chamada uma função que dá “print” da informação de como o voo decolou. Caso o número total de *Passenger* que já embarcaram durante a ponte seja igual ao esperado para aquela ponte então a *Hostess* deverá informar que a mesma está finalizada. Por fim retira-se o *mutex* da região crítica com um incremento do seu valor e faz-se um *semUp()* do semáforo *readyToFlight* para que o *Pilot* receba a indicação de que pode decolar.

Pilot

Função `flight()`

```
137 static void flight (bool go)
138 {
139     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
140         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
141         exit (EXIT_FAILURE);
142     }
143
144     /* insert your code here */
145
146     if (go)
147         sh->fSt.st.pilotStat=FLYING;
148     else
149         sh->fSt.st.pilotStat=FLYING_BACK;
150     saveState(nFic, &sh->fSt);
151
152     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
153         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
154         exit (EXIT_FAILURE);
155     }
156
157     usleep((unsigned int) floor ((MAXFLIGHT * random ()) / RAND_MAX + 100.0));
158 }
```

A função `flight()` recebe como parâmetro de entrada a variável booleana `go` que serve de indicação para se o *Pilot* se encontra a voar em direção ao destino ou de volta ao aeroporto de partida. A função deve programar assim a ação do piloto relativamente ao seu trajeto e o seu estado deve ser salvo pelo menos uma vez.

Assim decrementamos o semáforo `mutex`, entrando na região crítica do código, e procedemos, neste caso, à atualização do estado da entidade *Pilot* para `FLYING`, se o voo que está a ser feito for para o destino, ou `FLYING_BACK` caso seja no sentido oposto, guardando depois esta mudança de estado. Após isto executamos um `semUp()` ao valor do semáforo `mutex`, saindo da região crítica. A função termina gerando um tempo de sleep aleatório baseado na macro definida de `MAXFLIGHT` que será usado para simular o tempo de chegada de cada passageiro ao aeroporto.

Função signalReadyForBoarding()

```

168 static void signalReadyForBoarding ()
169 {
170     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
171         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
172         exit (EXIT_FAILURE);
173     }
174
175     /* insert your code here */
176
177     sh->fSt.st.pilotStat=READY_FOR_BOARDING;
178     sh->fSt.nFlight++;
179     saveState(nFic, &sh->fSt);
180     saveStartBoarding(nFic, &sh->fSt);
181
182     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
183         perror ("error on the up operation for semaphore ore access (PT)");
184         exit (EXIT_FAILURE);
185     }
186
187     /* insert your code here */
188
189     if (semUp (semgid, sh->readyForBoarding) == -1){
190         perror ("error on the up operation for semaphore ore access (PT)");
191         exit (EXIT_FAILURE);
192     }
193
194 }

```

Na função `signalReadyForBoarding()` a entidade *Pilot* deve informar a entidade *Hostess* que o voo está pronto para iniciar o processo de embarque. O estado de *Pilot* deve ser atualizado e guardado, assim como deve ser atualizado o número do voo.

Para o correto funcionamento da função é executado um `semDown()` de `mutex` para este entrar na região crítica. Ao entrar na região crítica atualizamos o estado de *Pilot* para `READY_FOR_BOARDING` e guardamo-lo de seguida. Também o número do voo `nFlight` é incrementado e guardamo-lo. Chamamos também a função que imprime a informação de que o voo vai começar a fase de embarque. Após incrementarmos o valor do semáforo `mutex` para fora da região crítica incrementamos o valor do semáforo `readyForBoarding` para que *Pilot* possa informar a *Hostess* que o avião está pronto para iniciar a fase de embarque.

Função waitUntilReadyToFlight()

```

203 static void waitUntilReadyToFlight ()
204 {
205     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
206         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
207         exit (EXIT_FAILURE);
208     }
209
210     /* insert your code here */
211
212     sh->fst.st.pilotStat=WAITING_FOR_BOARDING;
213     saveState(nFic, &sh->fst);
214
215     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
216         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
217         exit (EXIT_FAILURE);
218     }
219
220     /* insert your code here */
221
222     if (semDown (semgid, sh->readyToFlight) == -1){
223         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
224         exit (EXIT_FAILURE);
225     }
226 }

```

Na função *waitUntilReadyToFlight()* a entidade *Pilot* deve esperar que o avião tenha condições para decolar. O estado de *Pilot* deve ser atualizado e guardado.

A função começa com um *semDown()* de *mutex*. Ao entrar na região crítica atualizamos o estado de *Pilot* para *WAITING_FOR_BOARDING* guardando-o. Saímos da região crítica do semáforo *mutex* e decrementamos o valor do semáforo *readyToFlight* para que *Pilot* confirme a receção da informação de que o avião está pronto a decolar.

Função dropPassengersAtTarget()

```

236 static void dropPassengersAtTarget ()
237 {
238     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
239         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
240         exit (EXIT_FAILURE);
241     }
242
243     /* insert your code here */
244
245     saveFlightArrived(nFic, &sh->fSt);
246     sh->fSt.st.pilotStat=DROPPING_PASSENGERS;
247     saveState(nFic, &sh->fSt);
248
249     for (int a = sh->fSt.nPassInFlight; a > 0; a--)
250     {
251         if (semUp (semgid, sh->passengersWaitInFlight) == -1){
252             perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
253             exit (EXIT_FAILURE);
254         }
255     }
256
257     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) {
258         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
259         exit (EXIT_FAILURE);
260     }
261
262     /* insert your code here */
263
264     if (semDown (semgid, sh->planeEmpty) == -1) {
265         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
266         exit (EXIT_FAILURE);
267     }
268
269     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) {
270         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
271         exit (EXIT_FAILURE);
272     }
273
274     /* insert your code here */
275
276     saveFlightReturning(nFic, &sh->fSt);
277
278     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) {
279         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
280         exit (EXIT_FAILURE);
281     }
282 }

```

A função `dropPassengersAtTarget()` é responsável por colocar em execução ações como o *Pilot* deixar os *Passenger* saírem do avião quando chegam ao seu destino. Apenas após todos

os passageiros deixarem o avião o piloto pode voltar para o outro lado da ponte aérea. O estado do piloto é alterado e guardado uma vez.

Para executar estas ações decrementamos o *mutex* para entrar na região crítica. Enquanto o seu valor se encontra a 0 a função chama outra função *saveFlightArrived()* que imprime a indicação de quando o avião chega ao destino seguida da informação referente à lotação do avião, que começa em seguida a esvaziar. O estado do *Pilot* é alterado e guardado em *DROPPING_PASSENGERS* e o semáforo *passengersWaitInFlight* é incrementado o número de vezes equivalente ao número de passageiros no voo para que todos os passageiros esperem pelo voo terminar para saírem do avião. Retiramos o *mutex* da região crítica e o *Pilot* espera avião esteja vazio, momento em que decrementa o semáforo *planeEmpty*. Volta a entrar na região crítica do *mutex*, desta vez para chamar uma função que imprime a indicação de quando o avião volta para o ponto de partida e respetivas atualizações de estado entre as entidades até se iniciar um novo embarque, caso ainda seja possível.

Passenger

Função waitInQueue()

```
141 static void waitInQueue (unsigned int passengerId)
142 {
143     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
144         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
145         exit (EXIT_FAILURE);
146     }
147
148     /* insert your code here */
149
150     sh->fst.nPassInQueue++;
151     sh->fst.st.passengerStat[passengerId]=IN_QUEUE;
152     saveState(nFic, &sh->fst);
153
154     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
155         perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
156         exit (EXIT_FAILURE);
157     }
158
159     /* insert your code here */
160
161     if (semUp (semgid, sh->passengersInQueue) == -1){
162         perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
163         exit (EXIT_FAILURE);
164     }
165
166     if (semDown (semgid, sh->passengersWaitInQueue) == -1){
167         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
168         exit (EXIT_FAILURE);
169     }
170
171     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
172         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
173         exit (EXIT_FAILURE);
174     }
}
```



```

175
176     /* insert your code here */
177
178     sh->fSt.st.passengerStat[passengerId]=IN_FLIGHT;
179     saveState(nFic, &sh->fSt);
180
181     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
182         perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
183         exit (EXIT_FAILURE);
184     }
185
186     /* insert your code here */
187
188     sh->fSt.passengerChecked=passengerId;
189
190     if (semUp (semgid, sh->idShown) == -1){
191         perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
192         exit (EXIT_FAILURE);
193     }
194 }

```

Esta função é responsável por simular a ação de um *Passenger* esperar pela sua vez para ter a sua identificação validada pela *Hostess* e recebe como argumentos de entrada a variável *passengerId* que corresponde ao Id do passageiro a analisar. Nesta função *Passenger* deve assim atualizar o número de entidades do mesmo tipo na fila de espera e informar a *Hostess* que o mesmo está pronto para embarcar. O estado do mesmo deve ser guardado duas vezes.

Começando por entrar na região crítica de *mutex* o número de passageiros na fila *nPassInQueue* é incrementado e o estado de *Passenger* de Id *passengerId* é atualizado e guardado como *IN_QUEUE*. Incrementamos o semáforo *mutex*, incrementamos o semáforo *passengersInQueue* para que a *Hostess* receba a informação que já tem passageiros na fila para poder verificar. Posteriormente decrementamos os semáforos *passengerWaitInQueue*, pois *Passenger* já deixou de estar à espera de *Hostess* para ser atendido, e *mutex*, para reentrar na região crítica, por esta ordem. Atualizamos e guardamos o estado do *Passenger* de Id *passengerId* para *IN_FLIGHT*, incrementamos o *mutex*, atualizamos a variável de *passengerChecked* para o Id dado como argumento à função e termina o programa incrementando *idShown* para iniciar o processo de verificação do Id de *Passenger*.

Função waitUntilDestination()

```

207 static void waitUntilDestination (unsigned int passengerId)
208 {
209     /* insert your code here */
210
211     if (semDown (semgid, sh->passengersWaitInFlight) == -1){
212         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
213         exit (EXIT_FAILURE);
214     }
215
216     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1){
217         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
218         exit (EXIT_FAILURE);
219     }
220
221     /* insert your code here */
222
223     sh->fSt.st.passengerStat[passengerId]=AT_DESTINATION;
224     sh->fSt.nPassInFlight--;
225     saveState(nFic, &sh->fSt);
226
227     if(sh->fSt.nPassInFlight == 0){
228         if (semUp (semgid, sh->planeEmpty) == -1){
229             perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
230             exit (EXIT_FAILURE);
231         }
232     }
233
234     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1){
235         perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
236         exit (EXIT_FAILURE);
237     }
238 }
239

```

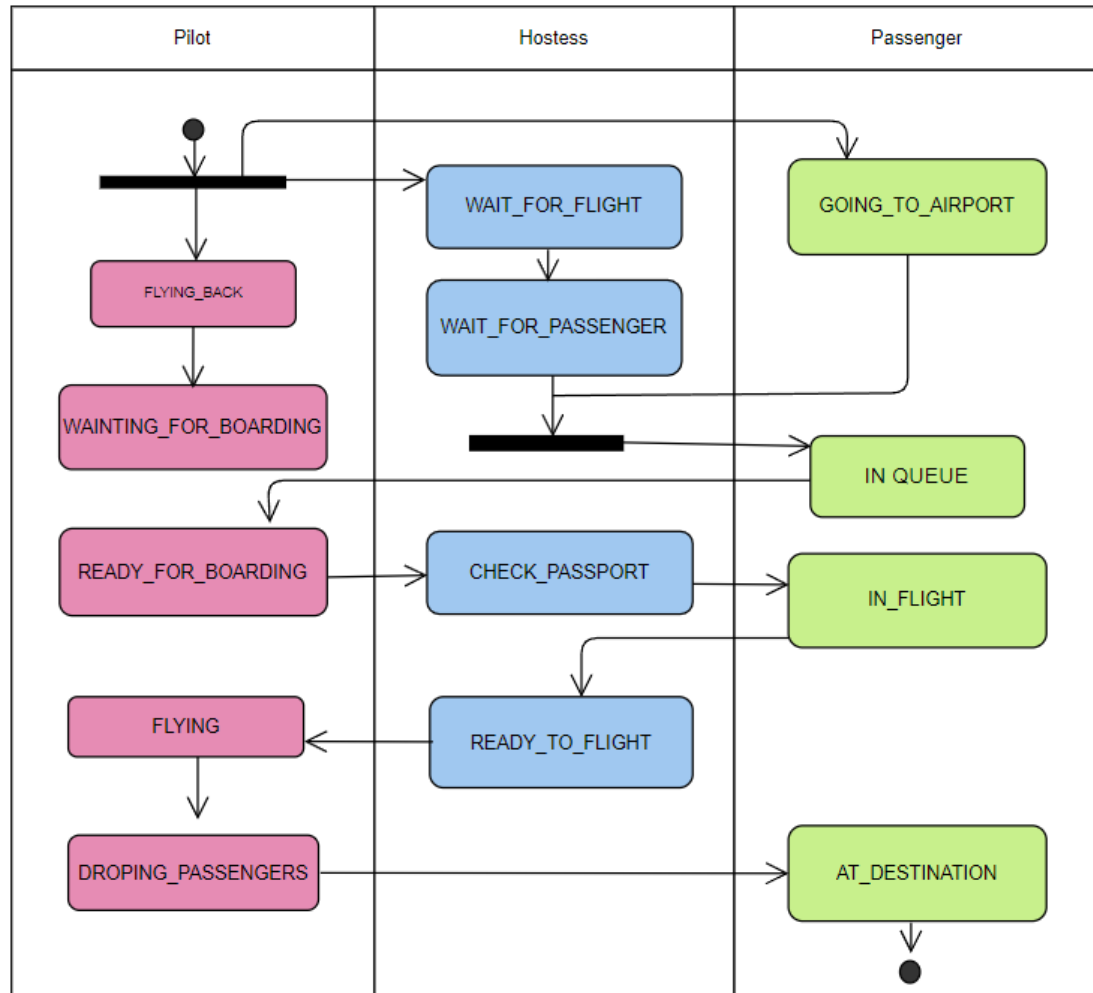
Na função *waitUntilDestination* deve ser simulada a situação em que os *Passenger* dentro do avião esperam que o voo termine e chegue ao destino. O *Passenger* deve esperar que o voo acabe, atualizar o número de *Passenger* e o último que sai do avião deve informar o *Pilot* que o avião está vazio. O estado é atualizado uma vez e a função recebe o *Id* do *Passenger* como argumento de entrada.

A função começa com um decremento do semáforo *passengersWaitInFlight* para o *Passenger* receber a informação de que o voo chegou ao destino. Também decrementamos o *mutex* e atualizamos o estado do *Passenger* de *Id passengerId* para *AT_DESTINATION* e guardamo-lo. Decrementamos o valor de *nPassInFlight* e se o valor de *nPassInFlight* for igual a 0, ou seja se o avião estiver vazio, fazemos *semUp()* ao semáforo *planeEmpty* para enviar a

informação ao *Pilot* de que o avião está vazio. A função termina com a saída da região crítica de *mutex*.

Diagrama de Estados

O seguinte diagrama representa esquematicamente o funcionamento da ponte aérea através da atualização de estados de cada entidade.



Validação de Resultados

Air Lift - Description of the internal state

PT	HT	P00	P01	P02	P03	P04	P05	P06	P07	P08	P09	P10	P11	P12	P13	P14	P15	P16	P17	P18	P19	P20	InQ	InF	toB
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
Flight 1 : Passenger 8 checked																									
2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1
2	1	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1
2	1	0	0	0	0	1	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1
2	2	0	0	0	0	1	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1
2	2	0	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1
Flight 1 : Passenger 4 checked																									
2	2	0	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	2
2	1	0	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	2
2	1	0	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	2	2
2	2	0	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	2	2
2	2	0	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	1	2	2
Flight 1 : Passenger 18 checked																									
2	2	0	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	3	3
2	1	0	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	3	3
2	1	1	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	1	3	3
2	2	1	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	1	3	3
2	2	2	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	1	3	3
Flight 1 : Passenger 0 checked																									
2	2	2	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	4	4
2	1	2	0	0	0	2	0	0	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	4	4
2	1	2	0	0	0	2	0	0	1	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	1	4	4
2	2	2	0	0	0	2	0	0	1	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	1	4	4
2	2	2	0	0	0	2	0	0	2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	1	4	4
Flight 1 : Passenger 7 checked																									
2	2	2	0	0	0	2	0	0	2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	5	5
2	3	2	0	0	0	2	0	0	2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	5	5
Flight 1 : Departed with 5 passengers																									
PT	HT	P00	P01	P02	P03	P04	P05	P06	P07	P08	P09	P10	P11	P12	P13	P14	P15	P16	P17	P18	P19	P20	InQ	InF	toB
2	0	2	0	0	0	2	0	0	2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	5	5
3	0	2	0	0	0	2	0	0	2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	0	0	0	5	5
3	0	2	0	0	0	2	0	0	2	2	0	0	0	0	0	1	0	0	0	2	0	0	1	5	5
3	0	2	0	0	1	2	0	0	2	2	0	0	0	0	0	1	0	0	0	2	0	0	2	5	5
3	0	2	0	0	1	2	0	0	2	2	0	1	0	0	0	1	0	0	0	2	0	0	3	5	5
Flight 1 : Arrived																									
PT	HT	P00	P01	P02	P03	P04	P05	P06	P07	P08	P09	P10	P11	P12	P13	P14	P15	P16	P17	P18	P19	P20	InQ	InF	toB
4	0	2	0	0	1	2	0	0	2	2	0	1	0	0	0	1	0	0	0	2	0	0	3	5	5
4	0	2	0	0	1	2	0	0	2	2	0	1	0	0	0	1	0	0	1	2	0	0	4	5	5
4	0	2	0	0	1	2	0	0	2	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	2	0	0	4	4	5
4	0	2	0	0	1	3	0	0	2	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	2	0	0	4	3	5
4	0	3	0	0	1	3	0	0	2	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	2	0	0	4	2	5
4	0	3	0	0	1	3	0	0	2	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	3	0	0	4	1	5
4	0	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	3	0	0	4	0	5
Flight 1 : Returning																									
PT	HT	P00	P01	P02	P03	P04	P05	P06	P07	P08	P09	P10	P11	P12	P13	P14	P15	P16	P17	P18	P19	P20	InQ	InF	toB
0	0	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	3	0	0	4	0	5
1	0	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	3	0	0	4	0	5
2	0	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	3	0	0	4	0	5
2	1	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	3	0	0	4	0	5
2	2	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	0	1	0	0	1	3	0	0	4	0	5
2	2	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	1	1	0	0	1	3	0	0	5	0	5
2	2	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	5	0	5

Flight 2 : Passenger 14 checked																									
2	2	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	4	1	6
2	1	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	4	1	6
2	2	3	0	0	1	3	0	0	3	3	0	1	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	4	1	6
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	1	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	4	1	6
Flight 2 : Passenger 3 checked																									
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	1	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	3	2	7
2	1	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	1	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	3	2	7
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	1	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	3	2	7
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	3	2	7
Flight 2 : Passenger 10 checked																									
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	1	2	0	0	1	3	0	0	2	3	8
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	1	2	0	0	1	3	0	1	3	3	8
2	1	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	1	2	0	0	1	3	0	1	3	3	8
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	1	2	0	0	1	3	0	1	3	3	8
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	1	2	0	0	2	3	0	1	3	3	8
Flight 2 : Passenger 17 checked																									
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	1	2	0	0	2	3	0	1	2	4	9
2	1	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	1	2	0	0	2	3	0	1	2	4	9
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	1	2	0	0	2	3	0	1	2	4	9
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	1	2	4	9
Flight 2 : Passenger 13 checked																									
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	1	1	5	10
2	1	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	1	1	5	10
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	1	1	5	10
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	2	1	5	10
Flight 2 : Passenger 20 checked																									
2	2	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	2	0	6	11
2	3	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	2	0	6	11
Flight 2 : Departed with 6 passengers																									
PT	HT	P00	P01	P02	P03	P04	P05	P06	P07	P08	P09	P10	P11	P12	P13	P14	P15	P16	P17	P18	P19	P20	InQ	InF	toB
2	0	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	2	0	6	11
3	0	3	0	0	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	2	0	6	11
3	0	3	0	1	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	0	2	3	0	2	1	6	11
3	0	3	0	1	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	1	2	3	0	2	2	6	11
Flight 2 : Arrived																									
PT	HT	P00	P01	P02	P03	P04	P05	P06	P07	P08	P09	P10	P11	P12	P13	P14	P15	P16	P17	P18	P19	P20	InQ	InF	toB
4	0	3	0	1	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	2	0	1	2	3	0	2	2	6	11
4	0	3	0	1	2	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	3	0	1	2	3	0	2	2	5	11
4	0	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	2	0	0	2	3	0	1	2	3	0	2	2	4	11
4	0	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	2	0	0	3	3	0	1	2	3	0	2	2	3	11
4	0	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	2	0	0	3	3	0	1	3	3	0	2	2	2	11
4	0	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	2	2	1	11
4	0	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	0	11
Flight 2 : Returning																									
PT	HT	P00	P01	P02	P03	P04	P05	P06	P07	P08	P09	P10	P11	P12	P13	P14	P15	P16	P17	P18	P19	P20	InQ	InF	toB
0	0	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	0	11
1	0	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	0	11
2	0	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	0	11
2	1	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	0	11
2	2	3	0	1	3	3	0	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	0	11
2	2	3	0	2	3	3	0	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	0	11
2	2	3	0	2	3	3	1	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	3	0	11
Flight 3 : Passenger 2 checked																									
2	2	3	0	2	3	3	1	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	1	12
2	1	3	0	2	3	3	1	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	1	12
2	2	3	0	2	3	3	1	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	1	3	3	0	3	2	1	12
2	2	3	0	2	3	3	1	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	2	3	3	0	3	2	1	12
Flight 3 : Passenger 16 checked																									
2	2	3	0	2	3	3	1	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	2	3	3	0	3	1	2	13
2	1	3	0	2	3	3	1	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	2	3	3	0	3	1	2	13
2	2	3	0	2	3	3	1	0	3	3	0	3	0	0	3	3	0	2	3	3	0	3	1	2	13
2	2	3	0	2	3	3	1	0	3	3	0	3	0	1	3	3	0	2	3	3	0	3	2	2	13
2	2	3	0	2	3	3	2	0	3	3	0	3	0	1	3	3	0	2	3	3	0	3	2	2	13

```

Flight 3 : Passenger 5 checked
2 2 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 1 3 3 0 2 3 3 0 3 1 3 14
2 1 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 1 3 3 0 2 3 3 0 3 1 3 14
2 2 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 1 3 3 0 2 3 3 0 3 1 3 14
2 2 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 0 3 1 3 14
Flight 3 : Passenger 12 checked
2 2 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 0 3 0 4 15
2 1 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 0 3 0 4 15
2 1 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 1 3 1 4 15
2 2 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 1 3 1 4 15
2 2 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 2 3 1 4 15
Flight 3 : Passenger 19 checked
2 2 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 2 3 0 5 16
2 3 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 2 3 0 5 16
Flight 3 : Departed with 5 passengers
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
2 0 3 0 3 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 2 3 0 5 16
3 0 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 2 3 0 5 16
Flight 3 : Arrived
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
4 0 3 0 2 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 2 3 0 5 16
4 0 3 0 3 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 2 3 3 2 3 0 4 16
4 0 3 0 3 3 3 2 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 3 3 3 2 3 0 3 16
4 0 3 0 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 2 3 3 0 3 3 3 2 3 0 2 16
4 0 3 0 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 0 3 3 3 2 3 0 1 16
4 0 3 0 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 0 3 3 3 3 3 0 0 16
4 0 3 1 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 0 3 3 3 3 3 1 0 16
Flight 3 : Returning
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
0 0 3 1 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 0 3 3 3 3 3 1 0 16
0 0 3 1 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 1 3 3 3 3 3 2 0 16
1 0 3 1 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 1 3 3 3 3 3 2 0 16
2 0 3 1 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 1 3 3 3 3 3 2 0 16
2 1 3 1 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 1 3 3 3 3 3 2 0 16
2 2 3 1 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 1 3 3 3 3 3 2 0 16
2 2 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 1 3 3 3 3 3 2 0 16
Flight 4 : Passenger 1 checked
2 2 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 1 3 3 3 3 3 1 1 17
2 1 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 1 3 3 3 3 3 1 1 17
2 2 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 1 3 3 3 3 3 1 1 17
2 2 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 2 3 3 3 3 3 1 1 17
Flight 4 : Passenger 15 checked
2 2 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 2 18
2 1 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 0 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 2 18
2 1 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 1 3 3 3 2 3 3 3 3 3 1 2 18
2 2 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 1 3 3 3 2 3 3 3 3 3 1 2 18
2 2 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 1 2 18
Flight 4 : Passenger 11 checked
2 2 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 3 19
2 1 3 2 3 3 3 3 0 3 3 0 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 3 19
2 1 3 2 3 3 3 3 1 3 3 0 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 3 19
2 2 3 2 3 3 3 3 1 3 3 0 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 1 3 19
2 2 3 2 3 3 3 3 2 3 3 0 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 1 3 19
Flight 4 : Passenger 6 checked
2 2 3 2 3 3 3 3 2 3 3 0 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 4 20
2 1 3 2 3 3 3 3 2 3 3 0 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 4 20
2 1 3 2 3 3 3 3 2 3 3 1 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 1 4 20
2 2 3 2 3 3 3 3 2 3 3 1 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 1 4 20
2 2 3 2 3 3 3 3 2 3 3 2 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 1 4 20
Flight 4 : Passenger 9 checked
2 2 3 2 3 3 3 3 2 3 3 2 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 5 21
2 3 3 2 3 3 3 3 2 3 3 2 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 5 21
Flight 4 : Departed with 5 passengers
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
3 3 3 2 3 3 3 3 2 3 3 2 3 2 3 3 3 2 3 3 3 3 3 0 5 21

```



```

Flight 4 : Arrived
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
4 3 3 2 3 3 3 3 2 3 3 2 3 2 3 3 2 3 3 3 3 3 0 5 21
4 3 3 3 3 3 3 3 2 3 3 2 3 2 3 3 2 3 3 3 3 3 0 4 21
4 3 3 3 3 3 3 3 2 3 3 2 3 2 3 3 3 3 3 3 3 3 0 3 21
4 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 2 3 2 3 3 3 3 3 3 3 3 0 2 21
4 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 0 1 21
4 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 0 0 21
Flight 4 : Returning
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
Airlift result
Airlift used 4 Flights
Flight 1 took 5 passengers
Flight 2 took 6 passengers
Flight 3 took 5 passengers
Flight 4 took 5 passengers

```

A figura anterior é o resultado de um teste realizado à ponte aérea implementada pelas funções apresentadas anteriormente. PT e HT correspondem aos estados de *Pilot* e *Hostess*. Os diferentes P's correspondem aos 21 passageiros que embarcam na ponte. O InQ e o InF correspondem ao número de *Passengers* na fila de espera e no voo respetivamente. toB representa a quantidade total de *Passengers* que embarcaram na ponte aérea.

A fim de testar o código relativamente a deadlocks o código foi corrido para 80 mil tentativas aleatórias, sendo esta uma delas. O programa passou nesse teste com sucesso.

```

36  /** \brief pilot flying to starting airport */
37  #define FLYING_BACK 0
38  /** \brief pilot signals ready for boarding */
39  #define READY_FOR_BOARDING 1
40  /** \brief pilot wait for boarding to complete */
41  #define WAITING_FOR_BOARDING 2
42  /** \brief pilot takes passengers to destination */
43  #define FLYING 3
44  /** \brief pilot drops passengers at destination */
45  #define DROPPING_PASSENGERS 4
46
47  /* Hostess state constants */
48
49  /** \brief hostess waits for plane to be ready for boarding */
50  #define WAIT_FOR_FLIGHT 0
51  /** \brief hostess waits for passenger to arrive */
52  #define WAIT_FOR_PASSENGER 1
53  /** \brief hostess checks passenger passport */
54  #define CHECK_PASSPORT 2
55  /** \brief hostess signals boarding is complete */
56  #define READY_TO_FLIGHT 3
57
58  /* Passenger state constants */
59
60  /** \brief passenger is going to the airport */
61  #define GOING_TO_AIRPORT 0
62  /** \brief passenger is waiting in queue */
63  #define IN_QUEUE 1
64  /** \brief passenger is flying */
65  #define IN_FLIGHT 2
66  /** \brief passenger arrives at destination */
67  #define AT_DESTINATION 3
68
69  #endif /* PROBCONST_H_ */
70

```

Sendo que cada número do lado direito corresponde a um estado específico da entidade comentada em cabeçalho para cada grupo de macros podemos observar no resultado obtido que todas as entidades são atualizadas para os estados seguintes na altura correta, mediante aquilo que foi descrito nas funções. Também as informações sobre o voo são impressas corretamente.

No final do primeiro teste, que está colocado acima, podemos observar que o avião decolou com o número mínimo de passageiros, e com outros valores diferentes da lotação máxima, isto é possível pois o valor mínimo foi atingido e a fila de passageiros para embarque

se encontrava vazia. O número de passageiros na fila pode ser encontrado na coluna InQ. Também foram obtidos resultados de aviões que decolaram com a lotação máxima, como por exemplo no teste número 178.

```
38369   AirLift result
38370   AirLift used 4 Flights
38371   Flight 1 took  5 passengers
38372   Flight 2 took 10 passengers
38373   Flight 3 took  5 passengers
38374   Flight 4 took  1 passengers
```

Neste teste observamos que tanto o avião partiu com lotação máxima, como abaixo da mínima, uma vez que já não havia mais passageiros para embarcar para além do que embarcou no último voo da ponte.

Conclusão

Este trabalho possibilitou-nos desenvolver conhecimentos sobre os mecanismos associados à execução e sincronização de processos e threads. Posto isto, o trabalho foi desenvolvido de forma adequada e de acordo com todos os requisitos propostos, visto que os objetivos propostos foram alcançados.

De um modo geral, a maior dificuldade foi entender o modo de formulação das funções necessárias para a implementação do projeto, visto que todo o código teria que ter uma estrutura e ordem exigente para o seu correto funcionamento. Durante a fase de testes todos os que realizados foram bem-sucedidos.