

## Soluzione di Peterson per la sezione critica

La soluzione di Peterson è una soluzione software per il problema della sezione critica. Questa soluzione potrebbe non funzionare bene sulle architetture moderne.

Sappiamo che per risolvere il problema della sezione critica dobbiamo raggiungere gli obiettivi:

- Mutua esclusione
- Progress
- Bounded waiting

Come funziona?

La soluzione è ristretta a due processi che si alternano l'esecuzione della propria sezione critica.

Chiameremo i due processi:  $P_i$  e  $P_j$ .

Abbiamo bisogno di due variabili:

- `int turn` che indica di chi è il turno di entrare nella propria sezione critica.  
Se il turno è uguale a  $j \Rightarrow \text{turn} = j$  significa che il turno è di  $P_j$ .

- `boolean Flag[i]` Questa variabile indica che un processo è pronto ad entrare nella sua sezione critica. Quando, ad esempio la variabile `flag` è posta a  $j \Rightarrow \text{Flag}[j] = \text{true}$  indica che  $j$  è pronto ad entrare nella sua sezione critica.



## Piccola spiegazione preliminare

Quando un processo vuole entrare nella sua sezione critica, imposta il suo flag a true:  $\text{flag}[i] = \text{true}$ .  
Quando  $i$  vuole entrare nella sua sezione critica, imporrà la variabile turn sull'altro processo:  $\text{Turn} = j$ .

L'intero meccanismo è <sup>come</sup> quando fai entrare una bella ragazza per prima in una porta, attendi che sia entrata e poi entri tu. codice a 2.08 wiki

## Il codice

L'intero codice è posto in un loop infinito. Fiamo nel caso in cui  $P_i$  vuole entrare nella sua sezione critica.

La prima cosa da fare è porre la propria variabile  $\text{flag}$  a true, in modo che poter entrare non venga possibile.

Successivamente, si cede il posto all'altro processo con  $\text{Turn} = j$ . Dopo aver settato le variabili, il processo attende finché sia  $\text{flag}[j]$  che  $\text{turn} == j$  sono VERE.

Non appena il turn è di  $i$ , si può entrare nella sezione critica.

Una volta finita la sezione critica il flag va posto a False, per dichiarare di voler uscire dalla sezione critica:  $\text{flag}[i] = \text{false}$ ;



## Tiriamo le somme

### 1. Mutua esclusione

Se il processo  $P_i$  sta eseguendo la sua regione critica, allora nessun altro processo entrerà nella sua.

### 2. Progress

Se nessun processo sta eseguendo la sua regione critica, e qualche processo vorrebbe entrare nella sua, allora solo quei processi che non stanno eseguendo la loro sezione reminder possono partecipare alla decisione su chi entrerà nella S.C. per primo. Questa decisione non può essere rimandata all'infinito.

Questo perché (guarda il codice) solo chi non è nella S.C. / r.s. può modificare le variabili flag e turn.

### 3. Bounded waiting

Esiste un limite sul numero di volte in cui un processo può entrare nella sua regione critica, dopo che un processo ha richiesto di entrare nella S.C. e prima che questa richiesta sia accettata.