

# **Prozesu konkurrenteen arteko komunikazioa eta sinkronizazioa**

Egilea

Kepa Bengoetxea Kortazar  
kepa.bengoetxea@ehu.es

# Bibliografía

- <http://www.chuidiang.com/clinux/procesos/procesoshilos.php>
- Descripción Funcional de los Sistemas Operativos.-Iñaki Alegria
- UNIX.Programación Avanzada.-Manuel Márquez
- Programación en Linux con ejemplos. Kurt Wall
- <http://wwdi.ujaen.es/~lina/TemasSO/CONCURRENCIA/1ComunicionySincronizacion.htm>
- <http://tiny.uasnet.mx/prof/cln/ccu/mario/sisop/sisop03.htm>(exclusión mutua)
- <http://tiny.uasnet.mx/prof/cln/ccu/mario/sisop/sisop05.htm>(semáforos)

# Motibazioa

Sistema eragile multiprogramatua: bi prozesu edo bi prozesu baino gehiago era konkurrentean egikaritzen ari dira.

Baliabideren bat erabiltzerakoan prozesuek kooperatu edota lehiatu egiten dute.

Prozesuek kooperatu egiten dute helburu berdina lortzeko eta lehiatu baliabideak mugatuak direlako: prozesadorea, memoria, fitxategiak eta abar.

# Motibazioa

- Prozesu ezberdinen artean komunikazioa eta sinkronizazioa erabiliko da, baliabideak partekatzeko.
- Baliabide posibleak: PUZ, S/I-rako gailuak, aldagaiak, errutinak etab.
- Baliabide mota bi daude: partekagarriak / ez partekagarriak.

# Motibazioa

Momentu berean **partekagarriak** diren baliabideak:

- Aldi berean konpartitu daitezke.
- k graduko baliabide partekagarriak ere badaude, k prozesuek batera atzitu dezakete baliabidea. Adibidez: buffer bat p1 idatzi eta p2 irakurri.
- Adibidez: irakurtzeko fitxategiak, memoria gune edo datu ez aldagarriak

# Motibazioa

Baliabide **ez partekagarriak**:

- Aldi berean prozesu batek bakarrik atzitu ditzake
- Idazteko soilik irekitako fitxategiak, teklatua, aldagai globalak, inpresora ...

# Komunikaziorako eta sinkronizaziorako mekanismoak

Komunikatzeko mekanismo ezberdinak daude:

- Seinaleen bidez (ikusita)
- Fitxategien bidez (ikusita)
- Fitxategi bereziak: Tutuak (prozesuak lotzeko adib. `ls | less`)
- Aldagai partekagarriak erabiliz = Memoria partekagarria (ikusteko)
- ...

# Aldagai partekagarriak.

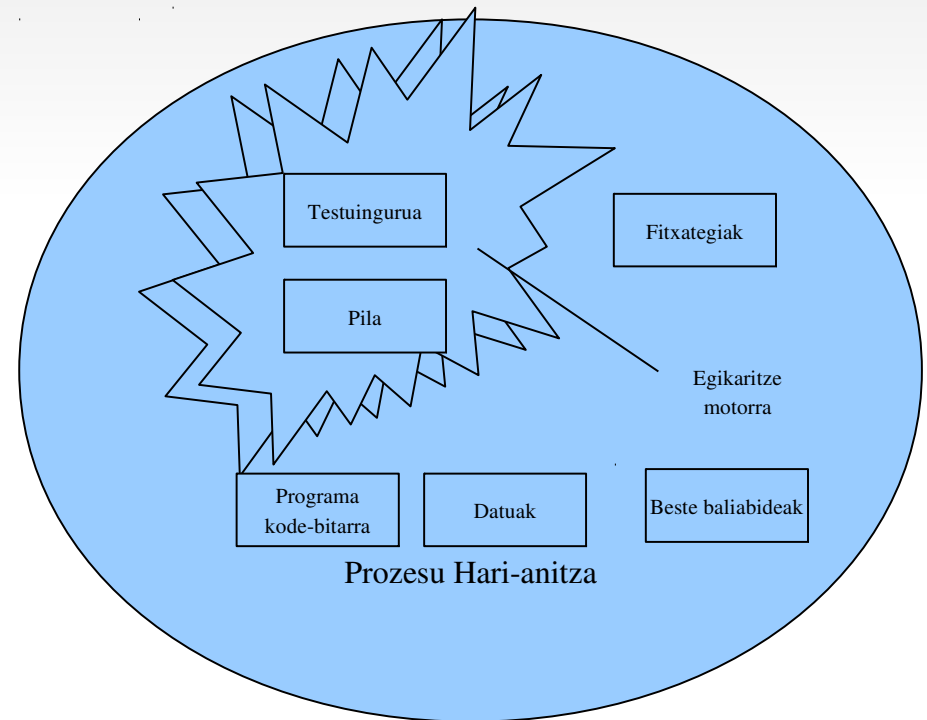
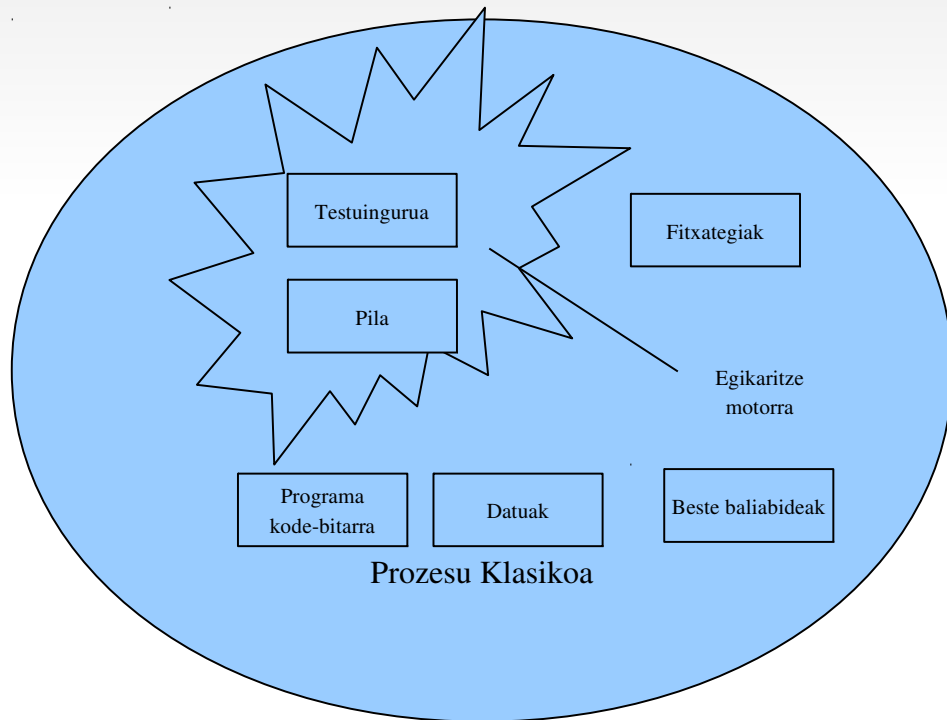
## Hariak vs Prozesuak

- Prozesua hurrengo ingurune konputazionallean egikaritzen da:
  - Testu segmentua: programaren kode bitarra.
  - Datuen segmentua: aldagai globalak eta estatikoak
  - Zabaldutako fitxategiak eta beste baliabide batzuk: inpresora, teklatua eta abar.
  - Egikaritze-motorra:
    - Pila segmentua: hariko/prozesuko funtzio bati deitu ostean, pilan pila-egitura bat sartzen da funtzioak erabiltzen dituen aldagai lokal eta parametroen informazioarekin.
    - SEko testuinguru informazioa: SE-ak hariak/prozesuak kudeatzeko: PUZ erregistroen egoera eta programa kontagailua (egikaritutako azken agindua zein den) gordeko du.



# Aldagai partekagarriak.

## Hariak vs Prozesuak



# Aldagai partekagarriak.

## Hariak vs Prozesuak

- Gaur egungo SE-etan prozesuek hari-anitz izan ditzake.
- Hari-anitzeko prozesuetan, hari ezberdinak kode-bitarra, aldagai globalak eta estatikoak, fitxategiak, eta hainbat baliabide konpartitzen dituzte, baina hari bakoitzak bere pila (aldagai lokalak, funtzio parametroak ...) eta bere testuingurunea erabiltzen ditu (PUZ erregistroak, kontadore programa etab.)
- Prozesu klasikoa: Prozesu bakoitza hari bakarra da, hau da, ez du ezer partekatzen.

# Aldagai partekagarriak.

## Hariak vs Prozesuak

- Hari-anitzeko prozesu bat izanez gero sistema multiprogramatu batean bi hari edo gehiago une berean egikaritzen egon ahal dira, nahiz eta datu eta kode bera egikaritu. PUZ bat erabiltzen bada denboran txandakatuko dira, baina bi PUZ edo gehiago izanez gero paraleloki egikarituko dira, bakoitza PUZ batean.

# Aldagai partekagarriak.

## Hariak vs Prozesuak

- Hariak, prozesuak baino arinago sortzen eta bukatzen dira. Ez da beharrezkoa, baliabideak esleitzea, guztiak konpartitzen baitituzte.
- PUZ bat egonez gero haren txanda aldaketa azkarragoa da, soilik pila eta testu-ingurunea gorde behar baitira.
- Hariak memoria gune bera konpartitzen dute. Eta euren arteko komunikazioa errazten da. Adibidez: aldagai globalak erabili ditzakegu.

# Aldagai partekagarriak.

## Hariak vs Prosesuak

- `pthread_create(thread_id, attr, func, args)`: hari bat sortzeko. Haria `func` funtzioarekin hasten da eta parametroak `args`-en bidez.
- `pthread_exit (status)`: haria bukatzeko.
- Hariak ikusteko: `ps -eLf`
  - `-e` Select all processes
  - `-f` When used with `-L`, the NLWP (number of threads) and LWP (thread ID) columns will be added.

# Aldagai partekagarriak.

## Hariak vs Prozesuak

```
#include <stddef.h>

#include <stdio.h>

#include <pthread.h>

#include <stdlib.h>

int sum=0;

void * process(void * arg){

int num;

num=atoi(arg);

sum=sum+num;

pthread_exit(0);}
```

```
int main(){

pthread_t th_a, th_b;

pthread_create(&th_a, NULL,

process, "100");

pthread_create(&th_b, NULL,

process, "200");

sleep(1);

printf("%d ", sum);

fflush(stdout);

exit(0);

}
```

```
gcc -pthread -o hariak hariak.c
```

# Aldagai partekagarriak.

## Hariak vs Prosesuak

```
#include <stddef.h>

#include <stdio.h>

#include <pthread.h>

#include <stdlib.h>

int sum=0;

void * process(void * arg){

    int num,i;

    num=atoi(arg);

    for (i= 1;i<=num;i++)

        {sum=sum+1;}

    pthread_exit(0);}
```

```
int main(){

    pthread_t th_a, th_b;

    pthread_create(&th_a, NULL,

        process, "10000");

    pthread_create(&th_b, NULL,

        process, "20000");

    sleep(10);

    printf("%d ", sum);

    fflush(stdout);

    exit(0);

}
```

# Aldagai partekagarriak. Hariak vs Prozesuak

```
gcc -pthread -o hariakzenbatzen hariakzenbatzen.c  
./hariakzenbatzen
```

22905

Zergatik?

bi hari erabiliko ditugu lerro-kopurua zenbatzeko, P1 hariak 1tik 10000ra eta P2 1tik 20000ra:

SK konpartitu ezin den kodea hurrengo hau izango da: `sum=sum+1`

Bi prozesuak momentu berean SK-an sartuz gero, batuketaren bat galdu ahal da. Nahiz eta pentsatu agindu hau atomikoa dela, ez da horrela:

```
mov sum regX;
```

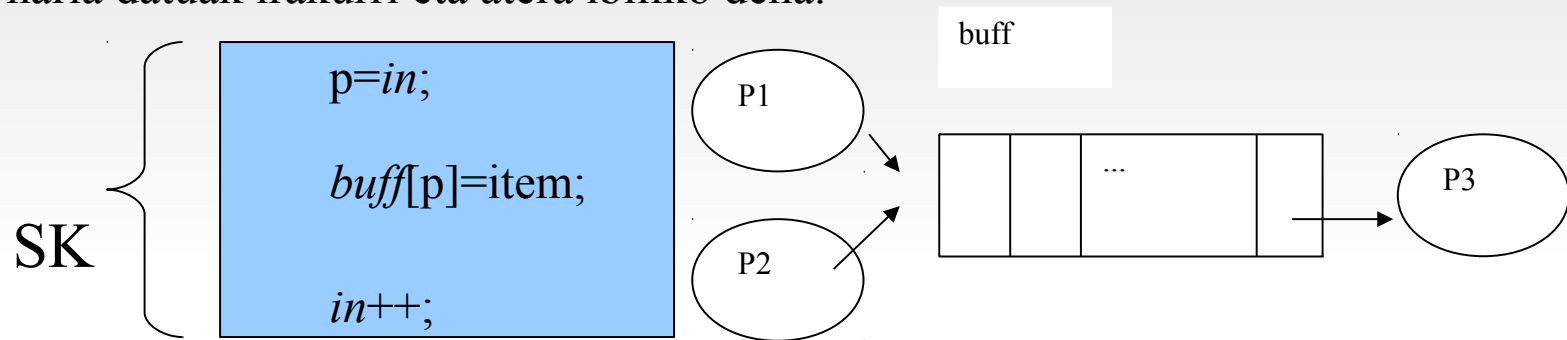
```
inc regX;
```

```
mov regX sum;
```

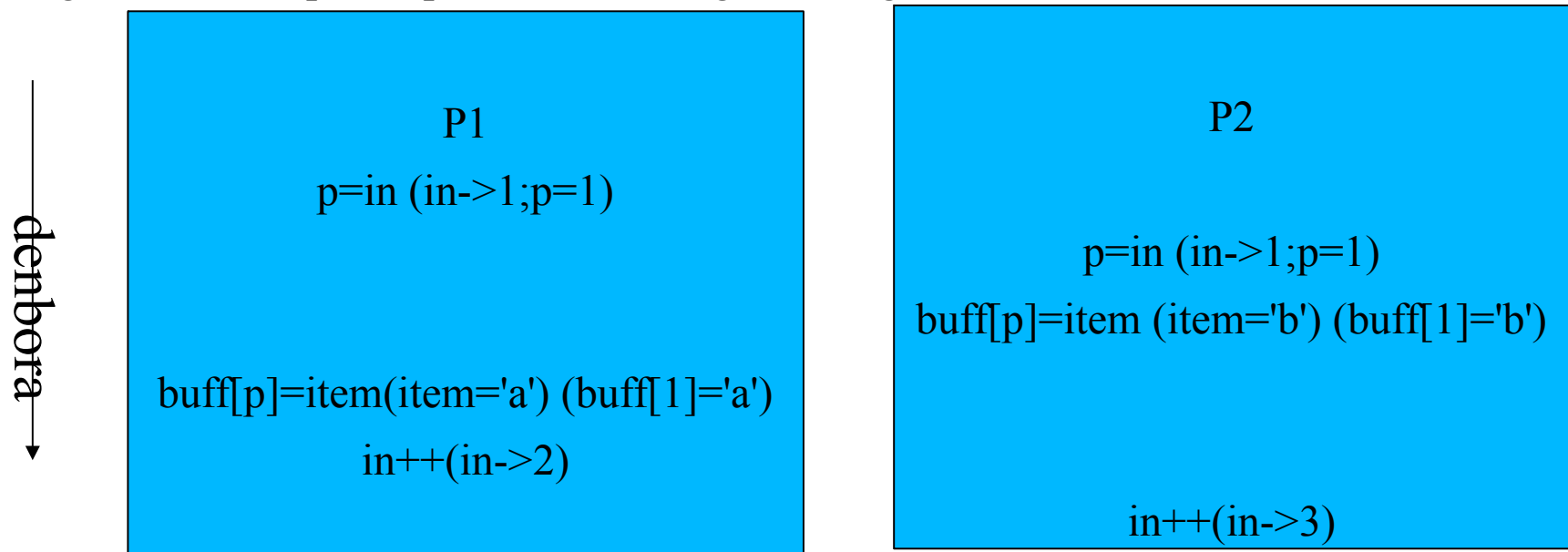


# Aldagai partekagarriak. Sekzio kritikoa

- Sekzio kritikoa: Zenbait prozesu konpartitutako baliabideak atzitzen duen kodea. Adb: Hurrengo prozesu honek bi aldagai global eta partekagarriak ditu, "buff" eta "in". Programa honek bi hari ditu p1 eta p2 buff bufferrean datuak sartzen ibiliko direnak. Eta p3 haria datuak irakurri eta atera ibiliko dena.



- Zer gertatuko zen p1 eta p2 era honetan egikaritzuz gero?



# Aldagai partekagarriak.

## Sekzio kritikoa

Adb: Telemaratoia, teleoperadore bakoitzak programa.exe bat du, eta datu-basea konpartitzen dute.

```
Select dinero_acum,num_llamada from SOLIDARIDAD;
```

```
dinero=dinero_acum+dfdinero
```

```
numllamada=num_llamada+1
```

```
update          SOLIDARIDAD          set          dinero_acum  
    =dinero,num_llamada=numllamada
```

```
commit
```

# Aldagai partekagarriak.

## Sekzio kritikoa

- Exekuzioaren arabera emaitzak ezberdinak ez izateko, SK zein den, detektatu behar da. Eta sarrera eta irteera protokolo bat ezarriko dugu. Hurrengo propietateak aztertuz:
  - Elkarrekiko esklusioa
  - Progrezio finitua
  - Itxarote mugatua
  - Elkar-blokeaketarik ez

# Aldagai partekagarriak.

## Sekzio kritikoa

- Exekuzioaren arabera emaitzak ezberdinak ez izateko, SK zein den, detektatu behar da. Eta sarrera eta irteera protokolo bat ezarriko dugu. Hurrengo propietateak aztertuz:
  - Elkarrekiko esklusioa
  - Progrezio finitua
  - Itxarote mugatua
  - Elkar-blokeaketarik ez

# Aldagai partekagarriak.

## Sekzio kritikoa

### Elkarrekiko esklusioa:

- Prozesu bat baino gehiago, ezin da SKan aldi berean egon. k graduko baliabidea partekagarria baldin bada, k prozesu baino gehiago ezin izango dira aldi berean bere SKan egon. Adibidez, `p=in; buff[p]=item; in++;` SK bat da. Hori esan nahi du prozesu batek instrukzio hauek egikaritzen duen bitartean, ezin dela besteren bat sartu hauek egikaritzera.

### Progrezio finitua:

- SKan ez badago prozesurik, SKan sartu nahi direnen artean erabaki behar da, ze prozesu sartu behar den. Sartu nahi ez dutenak ezin dute erabakian parte hartu. Gainera erabaki hori denbora finitu batean gertatu behar da.

# Aldagai partekagarriak.

## Sekzio kritikoa

**Itxarote mugatua:** Prozesu bat ezin da denbora luzez itxaroten egon SKan sartzeko.

**Elkar-blokeaketarik ez:** bi prozesu  $p1$  eta  $p2$ -en artean elkar-blokeaketa ematen da, baliabide batzuk partekatzen eta hauek lortzeko leiatzerakoan, bata eta bestea ezin jarraituta geratzen direnean,  $p1$ -ek  $p2$  behar duen baliabidea duelako eta  $p2$ -k  $p1$ -ek behar duena duelako, hori dela eta biak ezin aurrera jarraituta geratuko dira.

## Komunikatzeko metodoak

- Sekzio kritikoa= edozein baliabide atzipen eskusiboa duena, hau da, momentu berean ezin dena elkarbanatu k prozesu baino gehiagoekin. Gehienetan  $k=1$  izango da.
- SKaren kodea egikaritzeko orduan, momentu oro prozesu bakarra dagoela kontrolatzeko, SK sartu baino lehen, sarrera-protokolo bat eta SKtik irten ostean irteera-protokolo bat ezarriko dugu.

sarrera-protokoloa

**SK**

irteera-protokoloa

- Sarrera eta irteera protokoloak definitzerako orduan metodo ezberdinak erabili ditzakegu:
  - Itxarote aktiboa (inkesta) : Software edo Hardware
  - Blokeatzearen bidezko itxarotea: Semaforoak

## Komunikatzeko metodoak

- Protokoloak hurrengo usteetarako soilik erabiliko ditugu:
  - Bi hari aldi berean egikaritzen.
  - Bi hariak SK partitu egiten dute.
  - Testuingurune aldaketa edozein momentutan gerta daiteke.
  - Hariak ondo bukatuko dira (errorerik ez dela gertatzen).
  - Nahiz eta hari bat bukatu, bestea jarraitu ahal du hainbat aldiz SKan sartzen.



## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Lehenengo proposamena:

**Itxoite aktiboa:** Hariak, bere txanda den edo ez jakiteko, behin eta berriro, etengabe, aldagai baten balioaz galdetuko du. VAB aldagai globala erabiliko da. VAB=i, izanez gero Pi hariak aurrera egin dezake.

```
while (i<5){  
    //sarrera-protokoloa_1:  
    while (VAB==2) {NOP;}  
    SK  
    //irteera-protokola_1:  
    VAB=2;  
    i++;}
```

```
while (j<3){  
    //sarrera-protokoloa_2:  
    while (VAB==1) {NOP;}  
    SK  
    //irteera-protokola_2:  
    VAB=1;  
    j++;}
```

- Arazoa: Progrezio finitua ez da betetzen, hau da, bigarren prozesuak  $j < 3$  daukana seguraski arinago bukatuko du, eta prozesu hau bukatu ostean ezin izango du besteak SK-an sartu.

## Komunikatzeko metodoak

Itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Bigarren prosamena:

Hari bakoitzak (P1, P2) aldagai propio bat erabiltzen du. C1=0 baldin bada SK sartzeko txanda P1-na izango da, eta C2=0 izanez gero P2-rena dela esan nahi du. Hasieran C1 eta C2 1-ra hasieratzen dira.

```
while (i<5){  
    //sarrera-protokoloa_1:  
    while (C2=0) {NOP;}  
    C1=0;  
    SK  
    //irteera-protokola_1:  
    C1=1;  
    i++;}
```

```
while (j<3){  
    //sarrera-protokoloa_2:  
    while (C1=0) {NOP;}  
    C2=0;  
    SK  
    //irteera-protokola_2:  
    C2=1;  
    j++;}
```

Testu-ingurune aldaketa

Arazoa: Elkarrekiko esklusioa ez da betetzen. Gertatu ahal da C1=0 edo C2=0 markatu baino lehen testuingune aldaketa gertatzea, eta biak SK-an sartzea.

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Hirugarren proposamena

Aurreko proposamenaren aldagai berak erabiliko ditugu, baino oraingoan sarrerako\_protokoloan lehenengo eta behin 0-ra jarriko dugu aldagaia eta gero galdetuko dugu. Hau da, P1 SK-an sartu nahi izanez gero C1=0 jarriko du eta P2 C2=0. Eta gero galdetuko dute, bestea sartu nahi den while-ren bitartez. C1 eta C2 1-ra hasieratzen dira.

```
while (i<5){  
    //sarrera-protokoloa_1:  
    C1=0;  
    while (C2=0) {NOP;}  
    SK  
    //irteera-protokola_1:  
    C1=1;  
    i++;}
```

```
while (j<3){  
    //sarrera-protokoloa_2:  
    C2=0;  
    while (C1=0) {NOP;}  
    SK  
    //irteera-protokola_2:  
    C2=1;  
    j++;}
```

Testu-ingurune aldaketa

Arazoa:bi prozesuen arteko elkar-blokeaketa gertatu ahal da, biak C1=0 eta C2=0 jartzea, eta ezin denez euren balorea 1 jarri while-aren barruan blokeatuta geratuko dira biak.

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Laugarren proposamena

Aurreko proposamenaren aldagai berak erabiliko ditugu, eta lehenengo eta behin 0-ra jarriko dugu aldagaia eta gero galdetuko dugu. Baina proposamen honetan NOP agindua jarri beharrean, elkar-blokeoa ekiditzeko  $C1=1;C1=0$  aginduak jarriko ditugu. Horrela  $C1=1$  aginduen ostean testuingurune aldaketa gertatuz gero elkar-blokeoa ekiditzeko.  $C1$  eta  $C2$  1 hasieratuko ditugu.

```
while (i<5){  
    //sarrera-protokoloa_1:  
  
    C1=0;  
  
    while (C2=0) {C1=1;C1=0;}  
  
    SK  
  
    //irteera-protokola_1:  
  
    C1=1;  
  
    i++;}
```

```
while (j<3){  
    //sarrera-protokoloa_2:  
  
    C2=0;  
  
    while (C1=0) {C2=1;C2=0;}  
  
    SK  
  
    //irteera-protokola_2:  
  
    C2=1;  
  
    j++;}
```

Arazoa: Itxarote mugatua ez betetzea gerta daiteke. Adibidez P1 eta P2 tandem-ean (agindu bat eta testuingurune aldaketa gertatzea) egikaritzuz gero mugagabeko atzerapena gerta daiteke. Proposamen hau ez du balio hegaldi edo taupada-markagailu baterako.

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezko soluzioa erakusteko hurrengo adibidea aurkeztuko dugu: bi hari erabiliko ditugu sum aldagai globalari bi balio banan-banan gehitzeko, p1 hariak 1tik 10000ra eta p2 1tik 20000ra:

SK konpartitu ezin den kodea hurrengo hau izango da:  $\text{sum} = \text{sum} + 1$ ;

Bi prozesuak momentu berean SK-an sartuz gero, lerro batuketaren bat galdu ahal da. Nahiz eta pentsatu agindu hau atomikoa dela, ez da horrela:

```
mov sum regX;
```

```
inc regX;
```

```
mov regX sum;
```

## Komunikatzeko metodoak

Denb	Haria	Aginduak	erreg1	erreg2	sum
1	P1	mv sum erreg1	0	0	0
2	P1	inc erreg1	1	0	0
3	P2	mv sum erreg2	1	0	0
4	P2	inc erreg2	1	1	0
5	P1	mv erreg1 sum	1	1	1
6	P2	mv erreg2 sum	1	1	1

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Dekker soluzioa:

```
#include <stddef.h>
```

```
#include <stdio.h>
```

```
#include <pthread.h>
```

```
#include <stdlib.h>
```

```
void * process1(void * arg);
```

```
void * process2(void * arg);
```

```
int sum=0;
```

```
int turno=1;
```

```
int c1=1;
```

```
int c2=1;
```

```
int main(){
```

```
pthread_t th_a, th_b;
```

```
pthread_create(&th_a, NULL, process1, "10000");
```

```
pthread_create(&th_b, NULL, process2, "20000");
```

```
sleep(5);
```

```
printf("batuketa: %d\n ", sum);
```

```
fflush(stdout);
```

```
exit(0);
```

```
}
```

```
gcc -pthread -o dekker dekker.c
```

# Komunikatzeko metodoak

Itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Dekker soluzioa:

Haria 1:

```
void * process1(void * arg){
int num,i;
num=atoi(arg);
for (i=1;i<=num;i++)
{
//PE:
c1=0;
while (c2==0)
    {if (turno==2)
        {c1=1;
        while (turno==2);
        c1=0;
        }
    }
//SK:
sum=sum+1;
//PS:
c1=1;
turno=2;
}
pthread_exit(0);
}
```

Haria 2:

```
void * process2(void * arg){
int num,i;
num=atoi(arg);
for (i=1;i<=num;i++)
{
//PE:
c2=0;
while (c1==0)
    {if (turno==1)
        {c2=1;
        while (turno==1);
        c2=0;
        }
    }
//SK:
sum=sum+1;
//PS:
c2=1;
turno=1;
}
pthread_exit(0);
}
```



## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Dekker soluzioa

Soluzio honetan “c1” eta “c2” 0 izanez gero, “turno” hirugarren aldagaia erabiliko da prozesu bietatik zein jarraituko duen esateko.

- **P1** SK-an sartu nahi denean “c1” 0-ra jarri, eta “c2”-ren baloreagatik galdetuko du, “c2” 0 izanez gero P2 ere sartzeko asmoa duela esan nahi du eta bietatik SK-an zein sartuko den jakiteko “turno” aldagaian begiratzeko.
  - “turno” berdin 1 izanez gero P1 SK-an sartuko zen.
  - “turno” berdin 2, izanez gero “c1=1” jarriko du, P2-ri SK-an sartzeko aukera emateko eta elkar-blokeoa ekiditzeko; “turno” berdin 2 den bitartean P1 ez du ezer egingo. “turno” berdin 1 jarritz gero, “c1=0” jarriko da, eta P1 zuzenean SK-an sartuko da.
- P1-ek SK-tik irteterakoan “turno=2” eta “c1=1” jarriko ditu.

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Dekker soluzioa

Elkarrekiko esklusioa: Probatu biak sartu nahi izanez gero, bakarra sartu ahal dela. BAI, biak sartu nahi izanez gero “turno”-en balorearen arabera, bat sartuko da eta bestea blokeatuta geratuko da, “turno” ezin delako momentu berean 1 edo 2 izan. Adibidez: P1 eta P2, “c1” eta “c2” Ora jarritz gero, eta “turno” berdin 2 baldin bada. Zer gertatuko zen? P1 if-ko “then”-aren barruan sartuko zen, “c1=1” jarritz, eta “turno=2” den bitartean NOP geratuko da. Orduan P2, kanpoko while egonez gero “c1=1” denez zuzenean SK-an sartuko zen.

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Dekker soluzioa

Progrezio finitua: Hau probatzeko, hari batek bukatuz gero, besteak jarraitu ahal duen ikustea da.

Abibidez: P2-ek bukatzerakoan “ $c2=1$ ” eta “ $turno=1$ ” jartzen ditu, hori dela eta, P1 kanpoko while-tik SK-an sartu ahal da edo “ $turno=1$ ”-ekin barruko while-tik atara, kanpoko while-ra joan eta bertatik zuzenean SK-an sartuko zan.

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Dekker soluzioa

Elkar-blokeoa: bi hari p1 eta p2-en artean elkar-blokeoa ematen dela esaten dugu. Bi hariak baliabide batzuk partekatzen eta hauek lortzeko leiatzen direnean, hurrengo hau gerta denean, bata eta bestea ezin jarraituta geratzea, p1-ek p2 behar duen baliabidea duelako eta p2-k p1-ek behar duena, hori dela eta biak ezin aurrera jarraituta geratuko dira. Adibide honetan ezin dira elkar-blokeatuta geratu, “turno” aldagaia ezin duelako bi balore ezberdin izan momentu berean. Beren balorearen arabera bata edo bestea SK-an sartuko da.

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Dekker soluzioa

Itxarote mugatua: Prozesu bat ezin da denbora luzez itxaroten egon SK-an sartzeko. Hau probatzeko ikusi behar da, ia prozesu batek denbora luzez egon ahal den SK-an sartzen besteari utzi gabe.

Soluzio honetan hau ez da gertatzen. Adibidez, P2k sartu nahi izanez gero eta P1 SK-tik irten eta berriro sartu nahi izanez gero, zer gertatuko den aztertuko dugu. P1-ek SK-tik irtetzerakoan “c1=1” eta “turno=2” jartzen ditu. Orduan P2 kanpoko while-an egonez gero zuzenean SK-an sartuko da eta barruko while-an egonez gero, bertatik irten “c2=0” jarri eta kanpoko while-ra joango gara. P1 eta P2 kanpoko while-an egonda; “c1” eta “c2” 0-ra daude baina “turno=2” da, hori dela eta P1 barruko while-an geratuko da eta P2 SK-an sartuko da P1-ek “c1=1” jartzen duen momentutik.

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Peterson soluzioa:

```
#include <stddef.h>
```

```
#include <stdio.h>
```

```
#include <pthread.h>
```

```
#include <stdlib.h>
```

```
void * process1(void * arg);
```

```
void * process2(void * arg);
```

```
int sum=0;
```

```
int turno=1;
```

```
int c1=1;
```

```
int c2=1;
```

```
int main(){
```

```
pthread_t th_a, th_b;
```

```
pthread_create(&th_a, NULL, process1, "10000");
```

```
pthread_create(&th_b, NULL, process2, "20000");
```

```
sleep(5);
```

```
printf("batuketa: %d\n ", sum);
```

```
fflush(stdout);
```

```
exit(0);
```

```
}
```

```
gcc -pthread -o peterson peterson.c
```

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Peterson soluzioa:

Haria 1:

```
void * process1(void * arg){
int num,i;
num=atoi(arg);
for (i=1;i<=num;i++)
{
//PE:
c1=0;
turno=2;
while ((c2==0)&&(turno==2));
//SK:
sum=sum+1;
//PS:
c1=1;
}
pthread_exit(0);
}
```

Haria 2:

```
void * process2(void * arg){
int num,i;
num=atoi(arg);
for (i=1;i<=num;i++)
{
//PE:
c2=0;
turno=1;
while ((c1==0)&&(turno==1));
//SK:
sum=sum+1;
//PS
c2=1;
}
pthread_exit(0);
}
```

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Software bidezkoa: Peterson soluzioa:

- P1-ek SK-an sartzeko  $C1=0$  eta txanda=2 jartzen ditu. Honela P2 sartu nahi izanez SK -an sartuko da.
- Momentu berean sartzeko ahaleginak eginez gero, txandaren balioak 1 eta 2 balioak ia momentu berean izango ditu. Baina soilik bat iraunduko du, besteak berehala galduko du bere balorea. Eta irauten duen txanda baloreak erabakiko du zein sartuko den SK-an.



## Komunikatzeko metodoak

### itxarote aktiboa: Hardware bidezkoa: Test-and-set

- Test-and-set HW agindu atomikoa da, hau da, zirkuito baten bidez inplementatzen da eta zatiezina da.
- Noiz erabiliko dugu? Sistema Eragile multiprogramatua batean, hari bat baino gehiagok memoria konpartitzen dituztenean era konkurrentean, **test-and-set** agindu atomikoa erabiliko dugu. Test-and-set agindua bandera bateri aplikatuko zaio. Hari bat itxaroten geratzen da, beste prozesadore batean egikaritzen ari den haria askatu arte. Agindu honek test eta set aginduak batera egiten ditu memoria bus-a beste prozesadore bati askatu gabe. Horrela prozesu batek SK-tik irteterakoan, bandera ere askatzen du. Honi “spin lock” edo "itxarote aktiboa" deitzen zaio.

## Komunikatzeko metodoak

itxarote aktiboa: Hardware bidezkoa: Test-and-set:

Partekatutako aldagaia: int sarraila;

Hasieraketa: int sarraila=0;

hari i bakoitzeko

#sarrerako\_protokoloa\_i:

while (test\_and\_set(&sarraila)) NOP;

SK

#irteerako\_protokoloa\_i:

sarraila=0;

Prozesadore gehienak test\_and\_set agindua daukate. test\_and\_set kode simulazioa C-n:

```
boolean test_and_set(int *i)
```

```
{if (*i==0)
```

```
    {*i=1; return false;}
```

```
    else
```

```
        {return true;}
```

```
}
```

-Bere osotasunean egikaritzen da.

-Agindu hau ezin da eten.

## Komunikatzeko metodoak

- **Blokeo bidezko itxarotea: Semaforoak**
  - **Itxarote aktiboa:** Prozesadore denbora xahutzen edo alferrigaltzen du. SK-rekiko itxarote-aldia laburra denean erabiltzen da. Adibidez: produzitzaile-kontsumitzaile buffer batekin.
  - **Blokeo bidezko itxarotea:** SK-rekiko itxarote-aldia luzea denean erabiltzen da. Adibidez: disko S/I. Sistema honek prozesua lotan jartzen du, eta ez da esnatuko itxaroten(lotan) jarritako gertaera bukatu arte.

## Komunikatzeko metodoak

### **-Blokeo bidezko itxarotea: Semaforoak**

- **Semaforoa** bat, aldagai babestu bat da, non bere balioa solik **wait, signal eta initial** metodoen bitartez atzitu eta aldatu daitekeen.
- **Semaforo bitarrek** (mutex deritzonak) **soilik 0 eta 1 balioak** har ditzakete.
- **Semaforo-kontagailuek** berriz, **bat baino handiagoko zenbaki osoak** har ditzakete.

## Komunikatzeko metodoak

Adibidez:

initial(s,1)

wait (s)

S.K

signal(s)

\* wait,signal,initial agindu atomikoak dira.

## Komunikatzeko metodoak

**Wait(S) eragiketak, horrela egiten du lan:**

$S = S - 1;$   
 $\text{if } S < 0 \text{ then itxaron}(S);$  } Atomikoa da

\* wait-ek prozesua lotan eta blokeatuta jarriko du, eta S baloreari dagokion itxarote ilaran.

**Signal(S) eragiketak, horrela funtzionatzen du:**

$S = S + 1;$   
 $\text{if } S \leq 0 \text{ then esnatu}(S);$  } Atomikoa da

\*signal-ek, S baloreari dagokion itxarote ilaratik, prozesu bat atera eta aktibatuko du.

**initial(S,balorea):**

Semaforoa balorea-ren edukinarekin jarri. Balorea momentu berean SK-an zenbat prozesu sartu ahal diren adierazten du. Adibidez: initial(S,5) S=5 jartea bezala da.

## Komunikatzeko metodoak

**Wait(S) eragiketak, horrela egiten du lan:**

$S = S - 1;$   
 $\text{if } S < 0 \text{ then itxaron}(S);$  } Atomikoa da

\* wait-ek prozesua lotan jarriko du, eta S baloreari dagokion itxarote ilaran jarriko du.

**Signal(S) eragiketak, horrela funtzionatzen du:**

$S = S + 1;$   
 $\text{if } S \leq 0 \text{ then esnatu}(S);$  } Atomikoa da

\*signal-ek, S baloreari dagokion itxarote ilaratik, prozesu bat atera eta aktibatuko du.

**initial(S,balorea):**

Semaforoa balorea-ren edukinarekin jarri. Balorea momentu berean SK-an zenbat prozesu sartu ahal diren adierazten du. Adibidez: initial(S,5) S=5 jartea bezala da.

## Komunikatzeko metodoak

```
program sem01;  
  
var  nolineas: integer; mutex: semaphore; (* erazagupena *)  
  
begin  
  
    nolineas := 0; initial(mutex,1); (* hasieraketa *)  
  
    cobegin  
  
        uno;  dos  
  
    coend;  
  
    writeln('Total de Líneas = ',nolineas)  
  
end.
```



## Komunikatzeko metodoak

process uno;

var lin: integer;

begin

for lin := 1 to 20 do begin

**wait(mutex);**            **(\* prozesua lotan eta itxarote ilaran jarri \*)**

nolineas := nolineas + 1; **(\* SK \*)**

**signal(mutex)**            **(\* prozesua esnatu eta aktibatu \*)**

end

end; **(\* uno \*)**

## Komunikatzeko metodoak

process dos;

var lin: integer;

begin

for lin := 1 to 30 do begin

**wait(mutex); (\* prozesua lotan eta itxarote ilaran jarri \*)**

nolineas := nolineas + 1;

**signal(mutex); (\* prozesua esnatu eta aktibatu \*)**

end

end; (\* dos \*)

# Semáforos

`key_t ftok(char *, int)`: Obtener una clave de semáforo, como parámetros el nombre y path de un fichero cualquiera que exista y un entero cualquiera.

`int semget (key_t, int, int)`: Obtener un array de semáforos. Parámetros: la clave obtenida arriba, número de semáforos y flags (permisos de acceso a los semáforos, similares a los ficheros, de lectura y escritura para el usuario, grupo y otros. También lleva unos modificadores para la obtención del semáforo). Ejm de flags: 0600 | IPC\_CREATE

# Semáforos

`int semctl (int, int, int, int)` : Inicializa un semáforo. Parámetros:  
identificador del array de semáforos, índice del semáforo (si sólo hemos pedido uno, será 0), SETVAL, 1 si queremos verde o 0 si queremos rojo.

`int semop (int, struct sembuf *, size_t)`: usar los semáforos. Parámetros:  
identificador del array de semáforos, array de operaciones y número de elementos en el array.

La estructura `struct sembuf *` contiene tres campos:

`short sem_num` índice del array del semáforo, con un sólo semáforo, el índice será 0.

`short sem_op` al entrar decrementa -1, al salir se incrementa con +1

`short sem_flg` son flags que afectan a la operación, pondremos 0.