Semaforos

En un entorno de multiprogramación, en donde varios procesos se ejecutan concurrentemente, y dado que los procesos pueden compartir memoria, ya sea porciones de código o alguna variable (llamado **Seccion Critica**), podemos tener inconsistencia de datos. Para poder mantener la consistencia de los mismos, uno de los mecanismos para asegurar la ejecución ordenada de procesos cooperativos son los "semáforos"

Un semáforo es un tipo de variable especial (Tipo de dato Abstracto), que pertenece al dominio de los enteros, esta variable es de tipo protegido y solo la maneja el "**Sistema Operativo**"

A parte de la operación de inicialización del semáforo, esta variable se manipula a través de dos operaciones atómicas bien definidas que se puede llamar de distintas maneras, dependiendo de la bibliografía.

```
Wait - - Signal
Down -- Up
```

Wait = down = P(S)

La función P es conocida como la que pide el recurso, y si no está disponible queda en un ciclo infinito, ahora si está disponible no entra al while y lo que hace es decrementar la variable **semáforo S**, esto quiere decir que toma el recurso, variable, etc o lo que sería acceder a la "Seccion Critica" hasta que lo libere con el V(S)

```
Signal = Up = V(S)
```

Esta función libera el recurso e incrementa el valor de la variable semáforo S

```
\begin{split} \mbox{Nait} &= \mbox{down} = P(S): \\ & \mbox{while } S <= 0 \mbox{ do} \\ & \mbox{Begin} \\ & \mbox{Recurso no disponible} \\ & \mbox{End} \\ & \mbox{S=S-1; ----> Toma el recurso} \\ & \mbox{Signal} = Up = V(S) : S = S + 1; ----> Libera el recurso \end{split}
```

Tipos:

Binarios (Mutex): toman valor 0 o 1

Contadores: toman valores mayores a 1, se usan cuando por ejemplo tengo 10 recursos, aunque son compartidos, cuando llega el proceso 11 este se bloquea.

```
Espera Activa: ...
```

Etc....

Usos:

- Para el manejo de secciones criticas (Sincronización de procesos, variables compatidas)
- Para el acceso y uso de recursos

```
Inicializar_semaforo (S, ?)
```

```
Procedure P1;
                                                    Procedure P2;
Begin
                                                    Begin
      While condición 1 do
                                                           While condición 2 do
      Begin
                                                           Begin
        Actividades Preliminares_1
                                                            Actividades Preliminares_2
        P(Activo);
                                                            P(Activo):
        Seccion Critica;
                                                            Seccion Critica;
        V(Activo);
                                                            V(Activo);
        Otras Actividades_1
                                                            Otras Actividades 2
      End
                                                           End
End
                                                    End
```

Se lanzan 2 procesos en paralelo, suponemos que S esta disponible en 1, por lo tanto cualquiera de los dos lo puede tomar, supongamos que lo toma P1 primero, como S no es <= 0, lo toma y decrementa S (ahora en 0) y ejecuta su "sección critica", ahora cuando el P2 quiere ejecutar su sesión critica se encuentra con que S es <=0 por lo tanto el P2 queda en lo que se denomina "espera activa" hasta que el P1 libere el recurso e incremente el valor de S a 1.

Este sistema tiene el problema de cuando un proceso queda en espera activa sigue consumiendo CPU, por lo tanto lo que debe hacer es:

```
wait(s)
{
    s = s - 1;
    if (s < 0) {
        <Bloquear al proceso>
    }
}

signal(s)
{
    s = s + 1;
    if (s <= 0)
        <Desbloquear a un proceso bloqueado por la operacion wait>
    }
}
```

Seria una implementación más óptima sin espera activa

Vamos a ver un ejemplo donde yo quiero sincronizar dos procesos, para que si o si uno deba ejecutarse primero que el otro, Por ejemplo debo imprimir un documento, donde un proceso (P1) imprime el titulo, y el proceso (P2) imprime la descripción. Es evidente que primero se tiene que ejecutar el P1 y luego P2.

Como debería inicializar el semáforo para esta problemática?

Inicializar_semaforo (S, 0)

P1 Printf(" Titulo\n"); up()

```
P2

down()

Printf(" Descripcion\n");

up()
```

Titulo

Descripcion

Como dijimos que también se puede usar para recursos compartidos, o variables compartidas por distintos procesos.

Para esto podemos ver un ejemplo clásico donde tenemos una cuenta bancaria, suponemos que alguien puede retirar dinero de esa cuenta (Hijo), y otra persona podría estar ingresando dinero a la misma (Padre).

Variable (compartida por dos procesos) Saldo = 500 1100 100

Como debería estar inicializado el semáforo para que al menos uno lo pueda ejecutar?

Inicializar semaforo (S, 1)

```
Function retirar_dinero( int, dinero)

down()

A = Saldo;

A = Saldo - dinero

Saldo = A

up()
```

```
Function depositar_dinero( int, dinero)

down()
A = Saldo
A = Saldo - dinero
Saldo = A
up()
```

Retiro = 400 Ingresa = 600Aux = 500 Aux = $500 \ 1100$

La nomenclatura para llamar a este tipo de semáforos, se lo llama de exclusión mutua o mutex

Para resolver los ejemplos de la práctica vamos a usar lo siguiente, siempre en el lenguaje de programación ANSI C:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <pthread.h>
#include <semaphore.h>
```

Vamos a incluir estas 2 librerias, la primera de ellas para trabajar con la creación de ha la segunda para semaforos

Vamos a usar hilos para trabajar con semaforos

Declaramos los hilos

```
pthread t hilo 1, hilo 2;
```

Suponemos que vamos a crear 2 hilos de proceso

```
pthread_create(&hilo_1, NULL, *hilo_1_function, NULL); pthread_create(&hilo_2, NULL, *hilo_2_function, NULL);
```

hilo_1: nombre del hilo, NULL: atributos del hilo (quedan por defecto)

hilo_1_function: función que se va a ejecutar al crearse el hilo, NULL: argumento de entrada a esa función

Lanzamiento en paralelo de los hilos de procesos

```
pthread_join(hilo_1, NULL);
pthread_join(hilo_2, NULL);
```

pthread_join: lanzo la ejecucion el paralelo de los hilos donde el primer argumento es el nombre del hilo y el segundo (NULL) valor de retorno.

Declaracion de funciones

```
static void * hilo_1_function(void* arg);
static void * hilo_2_function(void* arg);
```

Para controlar la sincronización de los 2 hilos usamos semaforos

sem_t S; \longrightarrow En este caso estamos declarando una variable **S** de tipo semaforo

sem_init(&S, 0, 1);



Inicializando el semaforo, lo primero (&S) es una referencia a ese semáforo, el 0 si es o procesos, en este caso no, el 1 es el valor de inicialización del semáforo.

Las dos operaciones sobre el semaforo

sem_wait(&S); La función que pide el recurso sem_post(&S); la función que libera el recurso