**מערכות הפעלה – תרגיל בית מספר 3 – חלק יבש**

**פתרון שאלה מספר 3:**

1.סוגיית ההוגנות של מנעולים עוסקת בשאלה האם כל חוט מקבל את האפשרות לנעול מנעול כאשר הוא חופשי (ניתן לנעילה). בהרצאה דנו בנושא של הוגנות והצגנו אותו כדרך למניעת הרעבה (במקרה קיצון), כלומר שחוט יבצע את הקטע הקריטי בסופו של דבר. בנוסף, רצינו שההמתנה תהיה מוגבלת וכן העלנו אפשרות לסדר של FIFO.

2. הרעבה בהקשר של מנעולי סנכרון מתייחסת למצב הבא: כאשר אנו מבצעים נעילה של קטע קוד קריטי מסוים אנו לא בהכרח מקבלים ערובה כלשהי בנוגע לסדר בו החוטים ימתינו על מנת להיכנס לקטע הקוד הזה. לפיכך, קיימת באופן תיאורטי האפשרות שחוט יישאר חסום לתמיד כאשר הוא מנסה להיכנס אל קטע הקוד הנעול וזאת מכיוון שחוטים אחרים מנסים מקבלים גישה קודמת לאותו חוט באופן מתמיד.

3. כפי שציינו בהקשר של הגינות מנעולים אנו מעוניינים שלכל חוט/תהליך תהיה הזדמנות להחזיק במשאב מסוים. כאשר מתבצעת הרעבה במנעולי סנכרון, אנו מבצעים (כפי שנאמר בשאלה מספר 2) נעילה של קטע קוד קריטי אך לא מבטיחים שיהיה סדר בו החוטים יוכלו להיכנס לקטע קוד זה ועלול להיווצר מצב כי ישנם חוטים שלא מקבלים בכלל את הכניסה לקטע הקוד הזה. כאשר מנעול הוגן הוא ינסה למנוע את מצב זה של הרעבה ע"י קביעת סדר מסוים בין החוטים שיבטיח כי בסופו של דבר לכלל החוטים תהיה האופציה להחזיק במשאב. לדוגמא, במנעול מסוג semaphore שנלמד בתרגולים,קיים תור המתנה הפועל לפי שיטת FIFO ומבטיח כי החוטים ייוכלו להחזיק במשאב לפי סדר מסוים והוגן.

4. קיפאון או deadlock מתייחס למצב בו תהליך/חוט נכנס למצב המתנה מכיוון שמשאב מסוים מוחזק ע"י תהליך/חוט ממתין אחר אשר גם הוא מחכה למשאב אחר המוחזק ע"י חוט/תהליך אחר וכו'. במידה ותהליך/חוט לא מסוגל לשנות את מצבו אף פעם בגלל שאותם משאבים להם מחכה מוחזקים ע"י תהליך/חוט אחר שגם הוא מחכה לשחרור משאב אחר אז נאמר כי אנו במצב של deadlock. באופן פורמלי, אנו יכולים להגדיר deadlock בתור מצב בו קבוצת תהליכים/חוטים נמצאים כאשר כל אחד מחכה למשאב המוחזק ע"י תהליך/חוט אחר במסגרת קבוצה זו.

5. קיפאון או לחילופין deadlock אכן גורם להרעבה. בעצם deadlock הוא מקרה קיצוני של הרעבה וזאת מכיוון שהוא מתאר מצב בו שניים או יותר חוטים/תהליכים נמצאים במצב המתנה שלא ניתן לספקו. לרוב, מצב deadlock מתייחס למצב בו שני תהליכים/חוטים מחכים כל אחד לפעולה מצד החוט/תהליך האחר ובמצב כזה אכן מתרחשת הגדרת ההרעבה לפיה ישנם חוטים/תהליכים שלא יקבלו את האפשרות להחזיק במעבד שכן החוטים/התהליכים שרצים מחזיקים בו ולא ניתן לשחררם ממצב זה בגלל שיש המתנה הדדית בהתאם להגדרת deadlock כפי שהוצגה בשאלה 4.

6. הפונקציה pthread\_cond\_wait מקבלת כפרמטר mutex מהסיבה הבאה: במידה ולא היינו משתמשים ב-mutex ייתכן והיינו נגררים למצב של "מירוץ" (race condition) כפי שלמדנו במסגרת ההרצאות והתרגולים. כידוע, variable condition או בעברית משתנה תנאי עובד כך שנבדק תנאי מסוים וכל עוד התנאי אינו מתקיים, חוט/תהליך הולך להמתנה עד אשר התנאי נהיה בעל ערך אמת. כאשר אנחנו מדברים על רעיון של מערכת הפועלת במקביל, קיימת האפשרות כי בשלב שבין בדיקת התנאי לבין ההכנסה להמתנה יהפוך ערך התנאי לערך אמת. על מנת למנוע מצב כזה של "מירוץ" עלינו לגרום לצמד השלבים של בדיקת התנאי וההכנסה להמתנה לתפקד כפעולה אטומית וזאת באמצעות אותו mutex על מנת למנוע את המירוץ. בדוגמא הקלאסית שנלמדה בתרגול בנוגע לתור, הרי שבין בדיקת התנאי אם התור ריק לבין שלב ההכנסה להמתנה, יכול להיווצר מצב שאחד החוטים הכניס איבר לתור במידה ואין מנעול הגורם לצמד הפקודות לתפקד כפעולה אטומית.

7. משתנה תנאי מקושר ל-mutex מהסיבה הבאה: ה-mutex המקושר למשתנה התנאי נועד להגן על משתנה התנאי עצמו. על המנעול להיות במצב נעילה לפני הקריאה ל-wait. באמצעות פעולה ה-wait אנו בעצם מעין באופן אטומי מסירים את נעילת ה-mutex. ואז נוכל לספק גישה לחוטים נוספים למשתנה התנאי וכאשר נבצע signal נוכל להעיר חוטים מתוך רשימת ההמתנה. **להשלים תשובה**