## Systèmes d'exploitation, 2ème année Fichiers et processus

Yves STADLER

Université Paul Verlaine - Metz

3 novembre 2011

## Agenda

- Deadlocks
- Famine
- Stratégie de prévention

## Deadlock

#### Illustration d'un deadlock

- On dispose de 200KB de mémoire
- Le processus A requiert 80KB de mémoire
- Le processus B requiert 70KB de mémoire
- Le processus A requiert 60KB de mémoire
- Le processus B requiert 80KB de mémoire

#### Pourquoi arrive-t-on là?

- Indépendamment chaque processus peut s'exécuter
- L'ordonnancement peut mener à un point ou chaque processus réserve une partie de la mémoire sans pour autant pouvoir entrer en section critique.

## Exemple avec deux sémaphores

# Programme 1 P(semA) P(semB)

Critical Section

V(semB) V(semA)

## Programme 2

P(semA)
P(semB)

V(semA)

Critical Section V(semB)

## Philosophes

think()
P(fork[i])
P(fork[i+1])
eat()
V(fork[i])

V(faork[i+1])

## Existence d'un deadlock

#### Coffman conditions

- Exclusion mutuelle : un seul processus à la fois peut utiliser une ressource
- Rétention : un processus conserve une ressource tout en demandant une autre déjà allouée
- Pas de préemption (de ressource)
- Attente circulaire : il faut une chaîne de processus dans laquelle chaque processus détient la ressource nécessaire au processus suivant dans la chaîne.

## Stratégie pour éviter l'interblocage

- S'assurer que le système n'y entre jamais
- Permettre au système de se bloquer et l'en sortir
- Ne pas s'en occuper et espérer que ça n'arrive jamais.

## Prévention

## Objectif

■ Éliminer l'une des conditions de Coffman

## Objectif

- Éviter de mettre des exclusions lorsqu'elle ne sont pas nécessaires (fichiers en lecture seule).
- Obliger les processus à réclamer toutes leurs ressources en une fois (risque de famine)
- Refuser la rétention (si une ressource est refusée, on relâche tout)
- Définir un ordre dans l'attribution de ressources (peut-être moins efficace)
- Ne démarrer un processus que si on peut réserver d'avance ses ressources
- Ne donner les ressources que si le système reste dans un état sain.
- Détection facile, prévention difficile.

#### Conditions

- Un état est sur lorsqu'il existe une séquence sûre pour tous les processus
- Une séquence de processus  $P_i$  est sûre si  $\forall P_i$  les ressources que ce processus n'a pas réclamé peuvent être satisfaites ou sont alloué aux processus le précédent dans la séquence.

#### <u>Ré</u>alisation

- Quand un processus arrive, il indique la quantité maximale de chaque ressource qu'il compte utilisée.
- Quand un processus se voit allouer des ressources, il doit les restituer dans un délai de temps fini.

## Implémentation

- Quantité de ressources potentielles a allouer (MAX)
- Quantité de ressources déjà alloués (CUR)
- Quantité de ressources dont le système dispose (AVL)
- Optionnellement la quantité de ressources potentiellement requise (NED).

#### **Allocations**

- Requête <= max; Sinon le programme à mentit, exception;
- Requête <= disponible; Sinon attente.
- NED = MAX CUR.

#### Vérfications

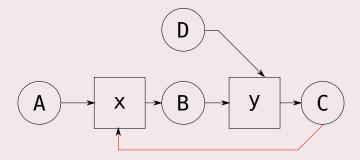
- Est-il possible d'allouer NED pour au moins un processus
- Permet de faire terminer ce processus
- Libère les ressources
- Si impossible, état "unsafe".

| Exemple                           |   |  |
|-----------------------------------|---|--|
| MAX A B C<br>P1 5 7 2<br>P2 3 5 1 | AVL A B C CUR A B C NED A B C ALL 6 9 2 P1 0 0 0 P1 5 7 2 P1 0 0 0 P2 3 5 1 |  |
| Exemple                           |   |  |
| MAX A B C<br>P1 5 7 2<br>P2 3 5 1 | AVL A B C CUR A B C NED A B C ALL 1 9 2 P1 5 0 0 P1 0 7 2 P1 0 0 0 P2 3 5 1 |  |

## Représentation graphique

### **Définitions**

- Deux types de nœuds : processus ou ressources
- Une arrête d'un processus à une ressource est une demande
- Une arrête d'une ressource à un processus est une allocation
- L'objectif est de découvrir les cycles



## Représentation graphique

## Plan du chapitre

- Soit  $D_T$  l'ensemble des processus sur lesquels D attend.
- $D_T = T$  si T ne veut rien.
- $D_T = D_{owner(R)}$

- $D_C = C$
- $D_D = C, D$
- $\blacksquare$   $D_B = C, B$
- $D_A = B, C, A$
- C voulant x détecte un cycle dans  $D_B$

## Sémaphores

#### Headers

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/ipc.h>
#include <sys/sem.h>
```

#### Fonctions de création

```
int semget(key_t key, int nsems, int semflg);
```

- Appel et renvoi nsems sémaphores key
- semflg : IPC\_PRIVATE | IPC\_CREAT
- Le flag permet aussi de choisir les permissions du sémaphore.

## Structure pour opération sur sémaphores

## 

- Opération cmd: IPC\_STAT | IPC\_SET | IPC\_RMID
- Le quatrième paramètre quand il existe est la structure semun

## Structure pour opération sur sémaphores

#### Fonction d'usage

```
int semop(int semid, struct sembuf *sops, unsigned nsops);
unsigned short sem_num; /* semaphore number */
short sem_op; /* semaphore operation */
short sem_flg; /* operation flags */
```

- Opérations sur sem\_num
- de type sem\_op (entier, incr/décrémente le sémaphore de cette valeur
- avec un flag sem\_flg : IPC\_NOWAIT | SEM\_UNDO

## Les primitives exec

## Plan du chapitre

- On connait le nombre d'arguments : famille execl
- On ne connait pas le nombre d'arguments : famille execv

- Remplace l'image du programme par un autre
- Toutes les instructions qui suivent exec ne seront jamais exécutée.