



Trabalho 2

Simulação de Ponte Aérea

Universidade de Aveiro

Licenciatura em Engenharia Informática

Sistemas Operativos

1 fevereiro 2022

Docentes: Guilherme Campos e Nuno Lau

Pedro Jorge, N° Mecanográfico: 98418

Índice

Introdução	3
O problema	
Descrição e Considerações	4/5
Variáveis gerais e Estados	6
Estruturas de Dados	9
Semáforos Pré-Definidos	11
Tabela de Semáforos	12
Implementação	
Piloto	13
Hospedeira	17
Passageiro	23
Resultados Obtidos	27
Conclusão	30
Bibliografia	31

Introdução

Como segundo e último projeto da cadeira de Sistemas Operativos foi proposto desenvolver uma aplicação, na linguagem de programação C, que simule uma ponte aérea, envolvendo 3 entidades: passageiros, hospedeira e piloto. Todos estes processos são processos independentes, sendo a sua sincronização realizada através de semáforos e memória partilhada. Todos os processos são criados a partir do programa **probSemSharedMemAirLift** e estão em execução a partir dessa altura. Os processos devem estar ativos apenas quando for necessário, devendo bloquear sempre que têm que esperar por algum evento.

O objetivo principal do trabalho passa pela compreensão dos mecanismos associados à execução e sincronização de processos e threads.

De maneira a **compilar e executar** o programa, executar dentro da diretoria **src** o comando **make all**, e depois dentro da diretoria **run** o comando **./probSemSharedMemAirLift**.

De notar que, de forma a conseguir correr o programa várias vezes seguidas, executou-se o comando **./clean.sh**, onde se teve que alterar as chaves predefinidas para as chaves do semáforo e memória partilhada. Para obter as chaves correu-se o comando **ipcs -m**.

O Problema

Descrição

O problema deste projeto é o seguinte: admite-se que é necessário transportar N passageiros entre as cidades *Origin* e *Target* usando uma ponte aérea de 1 avião. Os passageiros chegam ao aeroporto em tempos aleatórios e as regras são que o avião deve descolar de *Origin* sempre que:

- Está cheio;
- Já tem o número mínimo de passageiros e a fila está vazia;
- Quando todos os N passageiros já embarcaram.

A controlar o embarque está uma hospedeira que trata da verificação de identidade dos passageiros, dando autorização a cada passageiro para sair da fila de espera e entrar no avião. O piloto informa a hospedeira sempre que o avião está pronto para iniciar o processo de embarque, é informado por esta sempre que o *boarding* está completo e dá permissão aos passageiros para saírem do avião em *Target*. O piloto apenas inicia o voo de regresso quando o último passageiro sai do avião.

Considerações

De modo a melhor compreensão do problema e resolução do mesmo torna-se fundamental perceber como é que os semáforos funcionam e como aplicá-los neste problema.

Dado que irão existir vários processos, que partilham as mesmas variáveis, a correr ao mesmo tempo podemos cair num problema de condição de corrida. De maneira a resolver isto é necessário haver algum tipo de **sincronização**. Para que a sincronização ocorra sem problemas, existe um conjunto de considerações que devemos ter:

- Enquanto não forem cumpridas uma das 3 condições abordadas anteriormente, o avião não vai levantar voo;
- O piloto tem de receber uma notificação a informar que *boarding* está completo e só depois é que pode iniciar o voo;
- O piloto apenas inicia o voo de regresso quando o último passageiro sair do avião;
- Enquanto estiverem no voo, os passageiros devem esperar que o voo termine;

No código fonte fornecido para a realização desta tarefa já se encontram definidos os semáforos, variáveis gerais e estados.

Variáveis gerais e Estados

No ficheiro *probConst.h* estão algumas variáveis que devem ser usadas ao longo da resolução do problema, assim como os estados possíveis das 3 entidades do problema.

```
14  /* Generic parameters */
15
16  /** \brief number of passengers */
17  #define N          21
18
19  /** \brief min flight capacity */
20  #define MINFC      5
21
22  /** \brief max flight capacity */
23  #define MAXFC      10
24
25  /** \brief max flight capacity */
26  #define MAXNF      10
27
28  /** \brief max flight capacity */
29  #define MAXTRAVEL  30000.0
30
31  /** \brief max flight capacity */
32  #define MAXFLIGHT  2000.0
```

Fig.1 - Variáveis gerais do problema

Aqui estão definidas as variáveis globais a serem usadas, como por exemplo **N**, que representa o número de passageiros, **MINFC**, que representa o número mínimo de passageiros de um voo, **MAXFC**, representado o número máximo de passageiros num voo, etc.

```

27
28 /** \brief max flight capacity */
29 #define MAXTRAVEL 30000.0
30
31 /** \brief max flight capacity */
32 #define MAXFLIGHT 2000.0
33
34 /* Pilot state constants */
35
36 /** \brief pilot flying to starting airport */
37 #define FLYING_BACK 0
38 /** \brief pilot signals ready for boarding */
39 #define READY_FOR_BOARDING 1
40 /** \brief pilot wait for boarding to complete */
41 #define WAITING_FOR_BOARDING 2
42 /** \brief pilot takes passengers to destination */
43 #define FLYING 3
44 /** \brief pilot drops passengers at destination */
45 #define DROPPING_PASSENGERS 4
46
47 /* Hostess state constants */
48
49 /** \brief hostess waits for plane to be ready for boarding */
50 #define WAIT_FOR_FLIGHT 0
51 /** \brief hostess waits for passenger to arrive */
52 #define WAIT_FOR_PASSENGER 1
53 /** \brief hostess checks passenger passport */
54 #define CHECK_PASSPORT 2
55 /** \brief hostess signals boarding is complete */
56 #define READY_TO_FLIGHT 3
57
58 /* Passenger state constants */
59
60 /** \brief passenger is going to the airport */
61 #define GOING_TO_AIRPORT 0
62 /** \brief passenger is waiting in queue */
63 #define IN_QUEUE 1
64 /** \brief passenger is flying */
65 #define IN_FLIGHT 2
66 /** \brief passenger arrives at destination */
67 #define AT_DESTINATION 3

```

Fig.2 - Estados possíveis das 3 entidades

Nesta figura podemos ver todos os estados possíveis que as 3 entidades podem tomar. O piloto pode ter 5 estados possíveis: **FLYING_BACK** (a voar até *ORIGIN*), **READY_FOR_BOARDING** (sinaliza a hospedeira que o *boarding* pode começar), **WAITING_FOR_BOARDING** (piloto espera que o *boarding* esteja completo), **FLYING** (a

voar até *TARGET*) e **DROPING_PASSENGERS** (deixar os passageiros no destino).

No que toca à hospedeira, esta pode ter 4 estados: **WAIT_FOR_FLIGHT** (espera que o piloto sinalize que o *boarding* pode começar), **WAIT_FOR_PASSENGER** (espera que os passageiros cheguem ao aeroporto), **CHECK_PASSPORT** (verifica o passaporte do passageiro) e **READY_TO_FLIGHT** (sinaliza o piloto que o *boarding* está feito).

Por fim, o passageiro também pode estar em 4 estados: **GOING_TO_AIRPORT** (está a deslocar-se para o aeroporto), **IN_QUEUE** (está à espera na fila), **IN_FLIGHT** (está no voo) e **AT_DESTINATION** (chegou ao destino).

Estruturas de Dados

Um ficheiro que é igualmente muito importante e ao qual temos acesso no código fonte providenciado é o *probDataStruct.h*. Neste ficheiro podemos encontrar as **estruturas de dados** essenciais para o projeto.

O tipo STAT é uma estrutura que vai armazenar todos os estados das entidades do projeto. Neste projeto, temos presentes 3 parâmetros.

```
21  /**
22   * \brief Definition of <em>state of the intervening entities</em> data type.
23   */
24  typedef struct
25  { /** \brief pilot state */
26     unsigned int pilotStat;
27     /** \brief hostess state */
28     unsigned int hostessStat;
29     /** \brief passengers state array */
30     unsigned int passengerStat[N];
31 }
32 } STAT;
```

Fig. 3 - Definição do STAT do tipo de dados das entidades intervenientes

O *pilotStat* e o *hostessStat* vão ser ambos um inteiro que vão guardar o estado do único piloto e única hospedeira, respetivamente, presentes no problema. O *passengerStat[N]* é um array de inteiros usado para os passageiros com tamanho igual ao número máximo de passageiros possíveis.

Outro tipo de dados presentes neste ficheiro e igualmente muito importante são os *FULL_STAT*. Estes vão guardar informação relativa a todas as variáveis do problema, variáveis essas que irão ser usadas ao longo da resolução do problema, algumas até sendo incrementadas ou decrementadas.

```

35  /**
36   * \brief Definition of <em>full state of the problem</em> data type.
37   */
38  typedef struct
39  { /** \brief state of all intervening entities */
40      STAT st;
41      /** \brief number of passengers at each flight */
42      unsigned int nPassengersInFlight[MAXNF];
43      /** \brief flight number */
44      unsigned int nFlight;
45
46      /** \brief number of passengers waiting */
47      unsigned int nPassInQueue;
48      /** \brief number of passengers flying */
49      unsigned int nPassInFlight;
50      /** \brief total number of passengers already boarded in every flight */
51      unsigned int totalPassBoarded;
52      /** \brief air lift finished */
53      bool finished;
54      /** \brief passenger id of last passenger to check passport */
55      int passengerChecked;
56  } FULL_STAT;
57
58

```

Fig. 4 - *FULL_STAT* do tipo de dados do problema

Este tipo de dados vai guardar a estrutura de dados *STAT* na variável *st* e contém informação sobre:

- ***nPassengersInFlight[MAXNF]*** - número de passageiros em cada voo;
- ***nFlight*** - número do voo;
- ***nPassInQueue*** - número de passageiros à espera (na fila);
- ***nPassInFlight*** - número de passageiros a voar;
- ***totalPassBoarded*** - número de passageiros que já fizeram o *boarding*;
- ***finished*** - true/false consoante se o voo já terminou;
- ***passengerChecked*** - id do último passageiro a quem foi verificado o passaporte.

Semáforos Pré - Definidos

De maneira a ajudar na resolução do problema, existem, no ficheiro *sharedDataSync.h*, semáforos já criados pelo professor e prontos a serem usados na resolução do problema. Como já referido anteriormente, os semáforos irão ser muito importantes no que toca a resolver problemas de sincronização, visto que permitem controlar os processos sequencialmente.

```
26 typedef struct
27 { /** \brief full state of the problem */
28     FULL_STAT fst;
29
30     /** semaphores ids */
31     /** \brief identification of critical region protection semaphore - val = 1 */
32     unsigned int mutex;
33     /** \brief identification of semaphore used by hostess to wait for passengers - val = 0 */
34     unsigned int passengersInQueue;
35     /** \brief identification of semaphore used by passengers to wait for hostess - val = 0 */
36     unsigned int passengersWaitInQueue;
37     /** \brief identification of semaphore used by passengers to wait for flight to end - val = 0 */
38     unsigned int passengersWaitInFlight;
39     /** \brief identification of semaphore used by hostess to wait for starting boarding - val = 0 */
40     unsigned int readyForBoarding;
41     /** \brief identification of semaphore used by pilot to wait for boarding to complete - val = 0 */
42     unsigned int readyToFlight;
43     /** \brief identification of semaphore used by hostess to wait for passenger identification - val = 0 */
44     unsigned int idShown;
45     /** \brief identification of semaphore used by pilot to wait for last passenger to leave plane - val = 0 */
46     unsigned int planeEmpty;
47
48 } SHARED_DATA;
```

Fig.5 - Semáforos

Os semáforos aqui apresentados são:

- ***mutex*** - usado para bloquear qualquer outro processo que tente entrar numa região, protegendo a execução do processo atual;
- ***passengersInQueue*** - usado pela hospedeira para esperar pelos passageiros na fila;
- ***passengersWaitInQueue*** - semáforo usado pelos passageiros para esperar pela hostess enquanto estão na fila

- ***passengersWaitInFlight*** - semáforo utilizado pelos passageiros para esperar que o voo termine;
- ***readyForBoarding*** - usado pela hospedeira para esperar que o piloto dê luz verde para o *boarding* começar;
- ***readyToFlight*** - usado pelo piloto para esperar que o *boarding* esteja completo;
- ***idShown*** - usado pela hospedeira para esperar que o passageiro mostre o id;
- ***planeEmpty*** - usado pelo piloto para esperar que o último passageiro abandone o avião.

De modo a auxiliar na implementação dos semáforos e perceber em que partes do código iriam ser implementados desenhou-se a seguinte tabela:

Tabela de Semáforos				
Semáforo	Entidade Down	Função Down	Entidade Up	Função Up
<u>passengersInQueue</u>	Hostess	<u>waitForPassenger</u>	Passengers	<u>waitInQueue</u>
<u>passengersWaitInQueue</u>	Passengers	<u>waitInQueue</u>	Hostess	<u>checkPassport</u>
<u>passengersWaitInFlight</u>	Passengers	<u>waitUntilDestination</u>	Pilot	<u>dropPassengersAtTarget</u>
<u>readyForBoarding</u>	Hostess	<u>waitForNextFlight</u>	Pilot	<u>signalReadyForBoarding</u>
<u>readyToFlight</u>	Pilot	<u>waitUntilReadytoFlight</u>	Hostess	<u>signalReadyToFlight</u>
<u>idShown</u>	Hostess	<u>checkPassport</u>	Passengers	<u>waitInQueue</u>
<u>planeEmpty</u>	Pilot	<u>dropPassengersAtTarget</u>	Passengers	<u>waitUntilDestination</u>

Fig.6 - Tabela de Semáforos criada para auxiliar no projeto

Implementação

Piloto

No que toca à implementação da solução, começou-se por desenvolver o código do piloto, não só por parecer ser o mais fácil de implementar primeiro, mas também visto ser a entidade que envolve o menor número de semáforos.

Função flight (bool go)

```
137 static void flight (bool go)
138 {
139     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) {                                /* enter critical region */
140         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
141         exit (EXIT_FAILURE);
142     }
143
144     /* insert your code here */
145
146     if (go == true) {                                                         //caso seja true
147         sh->fst.st.pilotStat = FLYING;                                         //caso seja true significa que o piloto está a viajar de origin para target
148         saveState(nFic, &sh->fst);
149     }else{
150         sh->fst.st.pilotStat = FLYING_BACK;                                   //caso contrário está a está a viajar de target para origin
151         saveState(nFic, &sh->fst);
152     }
153
154     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) {                                    /* exit critical region */
155         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
156         exit (EXIT_FAILURE);
157     }
158
159     usleep(((unsigned int) floor ((MAXFLIGHT * random ()) / RAND_MAX + 100.0));
160 }
```

Fig. 7 - Função flight(bool go)

Nesta função, criou-se um ciclo *if* que toma o valor da variável *go*, caso *go* retorne *true* então significa que o piloto está a viajar de *Origin* para *Target*. Caso contrário, significa que está a viajar no sentido contrário.

Em ambos os casos definiu-se o estado inicial do piloto, sendo *FLYING* se *go* for *true*, e *FLYING_BACK* caso contrário.

Função *signalReadyForBoarding()*

```
170 static void signalReadyForBoarding ()
171 {
172     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) {                               /* enter critical region */
173         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
174         exit (EXIT_FAILURE);
175     }
176
177     /* insert your code here */
178
179     sh->fSt.st.pilotStat = READY_FOR_BOARDING;                             //piloto atualiza o seu estado, sinalizando que o avião está pronto para board
180     saveState(nFic, &sh->fSt);                                             //guardar estado inicial
181     sh->fSt.nFlight++;                                                     //atualiza o número do voo
182     saveStartBoarding(nFic, &sh->fSt);                                     //guardar estado inicial do logging num ficheiro
183
184     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) {                                /* exit critical region */
185         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
186         exit (EXIT_FAILURE);
187     }
188
189     /* insert your code here */
190
191     if (semUp(semgid, sh->readyForBoarding) == -1) {                       //piloto notifica hostess que o boarding pode começar
192         perror("error on the down operation for semaphore access (PT)");
193         exit(EXIT_FAILURE);
194     }
195 }
```

Fig. 8 - Função *signalReadyForBoarding()*

De seguida, o piloto vai sinalizar que o boarding pode começar, atualizando o seu estado inicial para *READY_FOR_BOARDING*.

O número de voo é incrementado, sinalizando que este já se trata de outro voo, visto que o avião está em fase de “preenchimento” e vai partir para outra viagem.

Quanto aos semáforos, o semáforo *readyForBoarding* incrementa uma unidade, desbloqueando a hospedeira que estava bloqueada e que pode agora começar a efetuar o *boarding*.

Função *waitUntilReadyToFlight()*

```
204 static void waitUntilReadyToFlight ()
205 {
206     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) { /* enter critical region */
207         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
208         exit (EXIT_FAILURE);
209     }
210
211     /* insert your code here */
212
213     sh->fst.st.pilotStat = WAITING_FOR_BOARDING; /*piloto atualiza o seu estado para WAITING_FOR_BOARDING, sinalizando que está à espera dos
214     saveState(nFic, &sh->fst);
215
216
217     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) { /* exit critical region */
218         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
219         exit (EXIT_FAILURE);
220     }
221
222     /* insert your code here */
223     if (semDown (semgid, sh->readyToFlight) == -1) { //semáforo utilizado pelo piloto para esperar que o boarding esteja completo
224         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
225         exit (EXIT_FAILURE);
226     }
```

Fig. 9 - Função *waitUntilReadyToFlight()*

Passando agora à função *waitUntilReadyToFlight()*. O piloto espera que o boarding esteja completo, atualizando assim o seu estado para *WAITING_FOR_BOARDING*.

De seguida, bloqueou-se o semáforo *readyToFlight*, utilizado pelo piloto para esperar que o *boarding* esteja completo, simbolizando que o piloto vai ficar bloqueado até o boarding estar completo.

Função *dropPassengersAtTarget()*

```
238 static void dropPassengersAtTarget ()
239 {
240     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) { /* enter critical region */
241         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
242         exit (EXIT_FAILURE);
243     }
244
245     /* insert your code here */
246
247     saveFlightArrived(nFic, &sh->fst);
248     sh->fst.st.pilotStat = DROPPING_PASSENGERS; /*piloto atualiza o seu estado para DROPPING_PASSENGERS, sinalizando que está a deixar os passageiros saírem
249     saveState(nFic, &sh->fst);
250
251     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) { /* exit critical region */
252         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
253         exit (EXIT_FAILURE);
254     }
255
256     /* insert your code here */
257     for (int i = 0; i < sh->fst.nPassengersInFlight[sh->fst.nFlight-1]; i++){ //ciclo for que percorrer o número de passageiros no avião
258         if (semUp(semgid, sh->passengersWaitInFlight) == -1){ //semáforo usado pelos passageiros para esperar pelo piloto, vai estar up
259             perror("error on the up operation for semaphore access (PT)");
260             exit(EXIT_FAILURE);
261         }
262     }
263
264     if (semDown (semgid, sh->planeEmpty) == -1) { //semáforo utilizado pelo piloto para esperar pelo último passageiro para sair do avião
265         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
266         exit (EXIT_FAILURE);
267     }
268
269
270     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) { /* enter critical region */
271         perror ("error on the down operation for semaphore access (PT)");
272         exit (EXIT_FAILURE);
273     }
274
275     /* insert your code here */
276     sh->fst.st.pilotStat = FLYING_BACK; /*piloto atualiza o seu estado para FLYING_BACK, sinalizando que está a regressar após deixar os passageiros
277     saveState(nFic, &sh->fst);
278     saveFlightReturning(nFic, &sh->fst);
279
280     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) { /* exit critical region */
281         perror ("error on the up operation for semaphore access (PT)");
282         exit (EXIT_FAILURE);
283     }
```

Quanto à última função do ficheiro relativo ao piloto, *dropPassengersAtTarget()*, esta é referente ao piloto deixar os passageiros no destino.

Ao chegar, o piloto deixa os passageiros no destino e vai atualizar o seu estado inicial para *DROPING_PASSENGERS*.

De seguida, incrementa-se o valor do semáforo *passengersWaitInFlight* para cada passageiro de cada voo, libertando assim todos os passageiros que estavam bloqueados, de maneira a estes poderem desembarcar.

Depois, decrementa-se o valor do semáforo *planeEmpty*, semáforo usado pelo piloto para esperar que o último passageiro saia, de modo a bloquear o piloto até que o último passageiro saia do avião, impedindo-o de voltar a voar sem que o último passageiro saia.

Por fim, assim que o último passageiro saia do avião, o piloto vai atualizar e guardar o seu estado inicial para *FLYING_BACK* e é impressa a mensagem informativa que o avião está a voltar para ORIGIN.

Hospedeira

O próximo código a ser analisado foi o da segunda entidade do problema, a hospedeira.

Função waitForNextFlight()

```
142 static void waitForNextFlight ()
143 {
144     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) {                /* enter critical region */
145         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
146         exit (EXIT_FAILURE);
147     }
148
149     /* insert your code here */
150     sh->fst.st.hostessStat = WAIT_FOR_FLIGHT;                //hostess atualiza o seu internal state para WAIT_FOR_FLIGHT
151     saveState(nFic, &sh->fst);                                //guardar internal state
152
153
154     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1)                      /* exit critical region */
155     { perror ("error on the down operation for semaphore access (HT)");
156       exit (EXIT_FAILURE);
157     }
158
159     /* insert your code here */
160     if (semDown(semgid, sh->readyForBoarding) == -1) {        //semáforo utilizado pela hostess para esperar que o boarding comece
161         perror("error on the down operation for semaphore access (HT)");
162         exit(EXIT_FAILURE);
163     }
164
165 }
```

Fig. 11 - Função waitForNextFlight()

A primeira função presente no código é a função *waitForNextFlight()*, tendo como descrição esperar pelo próximo voo. Esta função define o estado inicial da hospedeira como sendo `WAIT_FOR_FLIGHT`, tendo assim o valor 0, o que significa que ainda está à espera que o avião esteja pronto para *boarding*.

O semáforo *readyForBoarding* será decrementado, bloqueando assim a hospedeira, que vai ficar à espera de poder começar o *boarding*.

Função waitForPassenger()

```
174 static void waitForPassenger ()
175 {
176     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1)                /* enter critical region */
177     { perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
178       exit (EXIT_FAILURE);
179     }
180
181     /* insert your code here */
182     sh->fst.st.hostessStat = WAIT_FOR_PASSENGER;           //hostess espera que o passageiro chegue ao aeroporto e atualiza o seu estado para WAIT_FOR_PASSENGER
183     saveState(nFic, &sh->fst);                             //guardar o internal state
184
185     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) {                /* exit critical region */
186         perror ("error on the down operation for semaphore access (HT)");
187         exit (EXIT_FAILURE);
188     }
189
190     /* insert your code here */
191     if (semDown(semgid, sh->passengersInQueue) == -1){      //semáforo usado pela hostess para esperar pelos passageiros
192         perror("error on the down operation for semaphore access (HT)");
193         exit(EXIT_FAILURE);
194     }
195 }
196
```

Fig. 12 - Função waitForPassenger()

Nesta função a hospedeira espera que os passageiros cheguem ao aeroporto.

Portanto, atualiza-se o estado da hospedeira para *WAIT_FOR_PASSENGER* e guarda-se.

Quanto ao semáforo *passengersInQueue*, este será decrementado bloqueando assim a hospedeira, que vai ter de esperar até que os passageiros cheguem.

Função checkPassport()

Esta função tem como objetivo a hospedeira verificar o passaporte do passageiro e esperar que este lhe mostre o id.

```

210 static bool checkPassport()
211 {
212     bool last;
213
214     /* insert your code here */
215     if (semUp(semgid, sh->passengersWaitInQueue) == -1) { //semáforo usado pelos passageiros para esperar pela hostess vai estar up aqui visto que a
216         perror("error on the down operation for semaphore access (HT)");
217         exit(EXIT_FAILURE);
218     }
219
220     if (semDown(semgid, sh->mutex) == -1) { /* enter critical region */
221         perror("error on the up operation for semaphore access (HT)");
222         exit(EXIT_FAILURE);
223     }
224
225     /* insert your code here */
226     sh->fst.st.hostessStat = CHECK_PASSPORT; //hostess atualiza o seu estado para CHECK_PASSPORT
227     saveState(nFic, &sh->fst); //primeiro save internal state
228
229     if (semUp(semgid, sh->mutex) == -1) { /* exit critical region */
230         perror("error on the up operation for semaphore access (HT)");
231         exit(EXIT_FAILURE);
232     }
233
234     /* insert your code here */
235     if (semDown(semgid, sh->idShown) == -1) { //semáforo utilizado pela hostess para esperar que os passageiros mostrem o seu id
236         perror("error on the up operation for semaphore access (HT)");
237         exit(EXIT_FAILURE);
238     }
239
240     if (semDown(semgid, sh->mutex) == -1) { /* enter critical region */
241         perror("error on the up operation for semaphore access (HT)");
242         exit(EXIT_FAILURE);
243     }
244
245     /* insert your code here */
246     savePassengerChecked(nFic, &sh->fst); //guardar que o passageiro já foi checked
247     sh->fst.nPassInQueue--; //passageiro deixa de estar na fila, número de passageiros na fila é decrementado
248     sh->fst.totalPassBoarded++; //passageiro deixa de estar na fila e entra no avião, número de passageiros boarded é incrementado
249     sh->fst.nPassInFlight++; //passageiros que já estão boarded também vão estar no avião
250     saveState(nFic, &sh->fst);
251
252     if (nPassengersInFlight() == MAXFC){
253         last = true;
254     }else if (nPassengersInFlight() >= MINFC && nPassengersInQueue() == 0)
255     {
256         last = true;
257     }else if (sh->fst.totalPassBoarded == N)
258     {
259         last = true;
260     }else{
261         last = false;
262         if (last == false){
263             sh->fst.st.hostessStat = WAIT_FOR_PASSENGER; //caso não seja o último passageiro a hostess vai continuar à espera de mais passageiros
264             saveState(nFic, &sh->fst); //segundo internal state
265         }
266     }
267
268     if (semUp(semgid, sh->mutex) == -1) { /* exit critical region */
269         perror("error on the up operation for semaphore access (HT)");
270         exit(EXIT_FAILURE);
271     }
272
273     /* insert your code here */
274
275     return last;
276
277
278
279
280
281
282

```

Esta função vai retornar *true* quando o último passageiro dar o seu passaporte para a hospedeira verificar. O último passageiro é determinado da seguinte forma:

- Voo está na capacidade máxima;

- A capacidade do voo está igual ou maior à capacidade mínima que um voo pode ter e não há nenhum passageiro na fila;
- Não há mais passageiros.

Começa-se por incrementar o semáforo *passengersWaitInQueue*, de modo a que os passageiros sejam libertados e possam começar a mostrar o passaporte à hospedeira e ir para o avião.

Dado isto, a hospedeira atualiza o seu estado para *CHECK_PASSPORT*, e começa a verificar os passaportes dos passageiros.

O semáforo *idShown*, usado pela hospedeira para esperar pelos passaportes, vai ser decrementado, bloqueando assim a hospedeira, e fazendo-a esperar ser desbloqueada pelo incremento deste semáforo por parte dos passageiros.

Após o passageiro ter sido verificado, decrementa-se uma unidade à variável da estrutura *FULL_STAT* *nPassInQueue* uma vez que, quando é verificado, o passageiro sai da fila e vai para o avião.

Dado isto, incrementa-se uma unidade a duas variáveis da estrutura *FULL_STAT*: *nPassInFlight* e *totalPassBoarded*. A primeira é incrementada dado que o passageiro quando sai da fila vai para o avião, e a última é referente ao total de passageiros que já entraram no avião.

De seguida, e de maneira a determinar a variável *last* (último passageiro) criou-se um ciclo *for* que vai percorrer as 3 alternativas referentes anteriormente. Caso o número de passageiros no voo seja igual à capacidade máxima do avião, a variável *last* assume o valor *true*; caso a capacidade do voo seja igual ou maior à capacidade mínima que um voo pode ter e o número de passageiros na fila seja igual a zero, a variável *last* assume o valor *true*; por fim, se a variável definida anteriormente, *totalPassBoarded* seja igual a N (número de passageiros) a variável *last* assume o valor *true*.

Se nenhuma destas condições se verificar, a variável *last* assume o valor *false*, e o processo de verificação de passaportes continua. Assim sendo, a hospedeira atualiza o seu estado para *WAIT_FOR_PASSENGER*, e vai continuar a verificar passaportes.

Função *signalReadyToFlight()*

Esta função tem como função sinalizar que o voo está pronto para partir

```
303 void signalReadyToFlight()
304 {
305     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) { /* enter critical region */
306         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
307         exit (EXIT_FAILURE);
308     }
309
310     /* insert your code here */
311     sh->fst.nPassengersInFlight[sh->fst.nFlight-1] = nPassengersInFlight(); //registra o número de passageiros no voo
312     sh->fst.st.hostessStat = READY_TO_FLIGHT; //atualiza o seu estado para READY_TO_FLIGHT
313     saveState(nFic, &sh->fst);
314     saveFlightDeparted(nFic, &sh->fst);
315
316     if (sh->fst.totalPassBoarded == N) //caso o número total de passageiros boarded seja igual ao número de passageiros
317         sh->fst.finished = true; //então o voo acabou
318
319     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) { /* exit critical region */
320         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
321         exit (EXIT_FAILURE);
322     }
323
324     /* insert your code here */
325     if (semUp (semgid, sh->readyToFlight) == -1) { //semáforo usado para informar o piloto que o avião está pronto para partir
326         perror ("error on the up operation for semaphore access (HT)");
327         exit (EXIT_FAILURE);
328     }
329 }
```

De seguida, vai verificar se o total de passageiros que já embarcaram é igual ao número de passageiros e, em caso positivo, a variável *finished* assume o valor *true*, o que significa que é o último voo.

Por fim, incrementa-se o semáforo *readyToFlight*, desbloqueando assim o piloto e permitindo-lhe descolar.

Passageiro

Passando à última entidade do problema, o passageiro.

Função waitInQueue(passengerId)

Esta função tem como objetivo o passageiro esperar pela sua vez para o passaporte ser verificado.

```
141 static void waitInQueue (unsigned int passengerId)
142 {
143     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) {                                /* enter critical region */
144         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
145         exit (EXIT_FAILURE);
146     }
147
148     /* insert your code here */
149
150     sh->fSt.nPassInQueue++;           //passageiro atualiza o número de passageiros na fila
151     sh->fSt.st.passengerStat[passengerId] = IN_QUEUE;           //passageiro atualiza o seu estado para IN_QUEUE
152     saveState(nFic, &sh->fSt);           //primeiro save state
153
154     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1)                                /* exit critical region */
155     { perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
156       exit (EXIT_FAILURE);
157     }
158
159     /* insert your code here */
160     if (semUp (semgid, sh->passengersInQueue) == -1) {
161         perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
162         exit (EXIT_FAILURE);
163     }
164
165     if (semDown (semgid, sh->passengersWaitInQueue) == -1) {
166         perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
167         exit (EXIT_FAILURE);
168     }
169
170
171     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) {                                /* enter critical region */
172         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
173         exit (EXIT_FAILURE);
174     }
175
176     /* insert your code here */
177
178     sh->fSt.passengerChecked = passengerId;           //fazendo esta igualdade permite, na linha seguinte, assumir que os passageiros que a
179     sh->fSt.st.passengerStat[passengerId] = IN_FLIGHT; //segundo state update, aqui os passageiros que já foram verificados pela hostess
180     saveState(nFic, &sh->fSt);           //guardar internal state pela segunda vez
181     savePassengerChecked(nFic, &sh->fSt);
182
183
184     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) {                                /* enter critical region */
185         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
186         exit (EXIT_FAILURE);
187     }
188
189     /* insert your code here */
190
191     if (semUp (semgid, sh->idShown) == -1) {           //semáforo usado pela hostess para esperar que o passageiro lhe mostre o id, neste
192         perror ("error on the up operation for semaphore access (PG)");
193         exit (EXIT_FAILURE);
194     }
195 }
196
```

Primeiramente, dentro da região crítica, incrementa-se uma unidade à variável da estrutura *FULL_STAT nPassInQueue*, uma vez que o passageiro vai estar na fila e atualiza-se o estado do passageiro para *IN_QUEUE*, sinalizando que está na fila.

De seguida, desbloqueia-se as hospedeiras ao incrementar/fazer up do semáforo *passengersInQueue*, e decrementa-se o semáforo *passengersWaitInQueue*, bloqueando os passageiros, de modo a que eles esperem na fila.

Depois, atribui-se à variável *passengerChecked* o valor do *passengerId* dado que desta forma torna-se simples perceber qual o último passageiro a embarcar. Por fim, atualiza-se o estado do último passageiro a embarcar para *IN_FLIGHT*, sinalizando que já está a voar.

Por fim incrementa-se o semáforo *idShown*, desbloqueando desta maneira a hospedeira de forma a que esta possa começar a ver a identificação dos passageiros.

Função *waitUntilDestination(passengerId)*

Esta função tem como objetivo os passageiros esperarem que o voo termine e chegar ao destino.

```
208 static void waitUntilDestination (unsigned int passengerId)
209 {
210     bool lastPassenger;           //último passageiro do avião
211
212     /* insert your code here */
213     if (semDown (semgid, sh->passengersWaitInFlight) == -1) {           //semáforo usado pelos passageiros para esperar que o voo termine
214         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
215         exit (EXIT_FAILURE);
216     }
217
218
219     if (semDown (semgid, sh->mutex) == -1) {                             /* enter critical region */
220         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
221         exit (EXIT_FAILURE);
222     }
223
224     /* insert your code here */
225     sh->fst.nPassInFlight--;           //ao chegar ao destino o passageiro atualiza o número de passageiros do avião
226     sh->fst.st.passengerStat[passengerId] = AT_DESTINATION;
227     saveState(nFic, &sh->fst);
228
229     if (sh->fst.nPassInFlight == 0){
230         lastPassenger = true;
231         if (lastPassenger == true){
232             if (semUp(semgid, sh->planeEmpty) == -1) {           //semáforo utilizado pelo piloto para esperar que o avião esteja vazio, neste caso vai estar up porque
233                 perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
234                 exit (EXIT_FAILURE);
235             }
236         }
237     }
238
239
240     if (semUp (semgid, sh->mutex) == -1) {                             /* enter critical region */
241         perror ("error on the down operation for semaphore access (PG)");
242         exit (EXIT_FAILURE);
243     }
244 }
```

Fig.16 - Função *waitUntilDestination(passengerId)*

Primeiramente, decrementa-se o semáforo *passengersWaitInFlight*, bloqueando os passageiros e fazê-los esperar no avião.

De seguida, ao entrar na região crítica, decrementa-se uma unidade à variável da estrutura *FULL_STAT nPassInFlight*, simbolizando que o passageiro está a sair do avião. Depois, atualiza-se o estado inicial desses passageiros para *AT_DESTINATION*, simbolizando que já chegaram ao destino.

Por fim, e após ter sido criada a variável *bool lastPassenger*, representativa do último passageiro, criou-se uma condição *if* que vai verificar se o número de passageiros no voo é igual a

zero. Em caso positivo, a variável *lastPassenger* assume o valor de *true* e incrementa-se o semáforo *planeEmpty*, desbloqueando assim o piloto, permitindo-o voltar para *ORIGIN*.

Resultados Obtidos

Após esta implementação descrita acima, e fazendo os comandos referidos no início deste relatório, estes foram os resultados obtidos:

```
Atividades Terminal 1 de fev 23:58
pedro@pedrojorge-Legion-Y540-15IRH-PGQ: ~/Desktop/SO/ProjetosO2/semaphore_airLift/run

Flight 2 : Passenger 5 checked
2 2 0 0 0 2 0 0 0 3 0 2 0 3 2 0 3 0 0 0 3 0 2 0 5 10
2 3 2 3 0 0 0 2 0 0 0 3 0 2 0 3 2 0 3 0 0 0 3 0 2 0 5 10
Flight 2 : Departed with 5 passengers
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
2 0 2 3 0 0 0 0 2 0 0 0 3 0 2 0 3 2 0 3 0 0 2 0 5 10
3 0 2 3 0 0 0 0 2 0 0 0 3 0 2 0 3 2 0 3 0 0 3 0 2 0 5 10
3 0 2 3 0 0 0 0 2 0 0 0 3 0 2 0 3 2 0 3 0 0 3 0 2 0 5 10
Flight 2 : Arrived
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
4 0 2 3 0 0 0 0 2 0 0 0 3 0 2 0 3 2 0 3 0 0 3 1 2 1 5 10
4 0 3 3 0 0 0 0 2 0 0 0 3 0 2 0 3 2 0 3 0 0 3 1 2 1 4 10
4 0 3 3 0 0 0 0 2 0 0 0 3 0 2 0 3 2 0 3 0 0 3 1 2 1 3 10
4 0 3 3 0 0 0 0 2 0 0 0 3 0 3 0 3 2 0 3 0 0 3 1 3 1 2 10
4 0 3 3 0 0 0 0 2 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 1 3 1 1 10
4 0 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 1 3 1 0 10
0 0 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 1 3 1 0 10
Flight 2 : Returning
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
0 0 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 1 3 1 0 10
1 0 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 1 3 1 0 10
Flight 3 : Boarding Started
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
2 0 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 1 3 1 0 10
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 1 3 1 0 10
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 1 3 1 0 10
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 0 10
Flight 3 : Passenger 19 checked
Flight 3 : Passenger 19 checked
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 1 11
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 1 11
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 1 11
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 1 11
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 1 11
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 1 11
Flight 3 : Passenger 4 checked
Flight 3 : Passenger 4 checked
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 2 12
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 2 12
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 2 12
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 2 12
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 2 12
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 2 12
Flight 3 : Passenger 11 checked
Flight 3 : Passenger 11 checked
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 3 13
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 3 13
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 3 13
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 3 13
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 3 13
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 1 3 13
Flight 3 : Passenger 7 checked
Flight 3 : Passenger 7 checked
2 2 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 4 14
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 4 14
2 1 3 3 0 0 0 0 3 0 0 0 3 0 3 0 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 4 14
```

```
Atividades Terminal 1 de fev 23:59
pedro@pedrojorge-Legion-Y540-15IRH-PGQ: ~/Desktop/SO/ProjetosO2/semaphore_airLift/run

2 1 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 4 14
2 1 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 0 3 0 0 3 2 3 0 4 14
2 1 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 1 3 0 0 3 2 3 1 4 14
2 2 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 1 3 0 0 3 2 3 1 4 14
2 2 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 2 3 0 0 3 2 3 1 4 14
Flight 3 : Passenger 14 checked
Flight 3 : Passenger 14 checked
2 2 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 2 3 0 0 3 2 3 0 5 15
2 3 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 2 3 0 0 3 2 3 0 5 15
Flight 3 : Departed with 5 passengers
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
2 0 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 2 3 0 0 3 2 3 0 5 15
3 0 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 2 3 0 0 3 2 3 0 5 15
3 0 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 2 3 0 0 3 2 3 0 5 15
3 0 3 3 0 0 0 0 2 3 0 2 3 0 3 2 3 3 2 3 0 0 3 2 3 1 5 15
Flight 3 : Arrived
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
4 0 3 3 0 0 1 3 3 0 2 3 0 3 2 3 3 3 2 3 0 0 3 2 3 1 5 15
4 0 3 3 0 0 1 3 3 0 2 3 0 3 2 3 3 3 2 3 0 0 3 2 3 1 4 15
4 0 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 2 3 3 3 2 3 0 0 3 2 3 1 3 15
4 0 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 2 3 3 3 3 3 0 0 3 2 3 1 2 15
4 0 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 0 3 2 3 1 1 15
4 0 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 0 3 3 3 1 0 15
0 0 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 0 3 3 3 1 0 15
Flight 3 : Returning
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
0 0 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 0 3 3 3 1 0 15
0 0 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 0 3 3 3 2 0 15
1 0 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 0 3 3 3 2 0 15
Flight 4 : Boarding Started
PT HT P00 P01 P02 P03 P04 P05 P06 P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15 P16 P17 P18 P19 P20 InQ InF toB
2 0 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 1 3 3 3 2 0 15
2 1 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 1 3 3 3 2 0 15
2 2 3 3 0 0 1 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 1 3 3 3 2 0 15
2 2 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 1 3 3 3 2 0 15
Flight 4 : Passenger 3 checked
Flight 4 : Passenger 3 checked
2 2 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 1 3 3 3 1 1 16
2 1 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 1 3 3 3 1 1 16
2 1 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 1 3 3 3 1 1 16
2 2 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 1 3 3 3 1 1 16
2 2 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 1 1 16
Flight 4 : Passenger 17 checked
Flight 4 : Passenger 17 checked
2 2 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 0 2 17
2 1 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 0 2 17
2 1 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 0 2 17
2 1 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 1 2 17
2 2 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 1 2 17
2 2 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 1 2 17
Flight 4 : Passenger 6 checked
Flight 4 : Passenger 6 checked
2 2 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 0 3 18
2 1 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 0 3 18
2 1 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 0 3 18
2 1 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 1 3 18
2 2 3 3 0 0 2 3 3 0 3 3 0 3 3 3 3 3 3 3 0 2 3 3 3 1 3 18
```


Conclusão

Concluindo, a realização deste projeto aumentou o meu conhecimento acerca de semáforos e da sua importância na sincronização de processos. De maneira geral, e do meu ponto de vista, o trabalho foi bem conseguido visto que é possível fazer vários voos sem a existência de deadlocks e as variáveis do tipo FULL_STAT presentes no output vão de acordo com os acontecimentos que vão decorrendo.

Bibliografia

De maneira a auxiliar-me neste projeto recorri aos seguintes conteúdos:

- Slides Aulas Teóricas;
- Guiões Práticos;
- Fóruns do StackOverFlow;
- <https://www.geeksforgeeks.org/semaphores-in-process-synchronization/> ;
- <https://www.tutorialspoint.com/semaphores-in-operating-system> .