进程的同步互斥

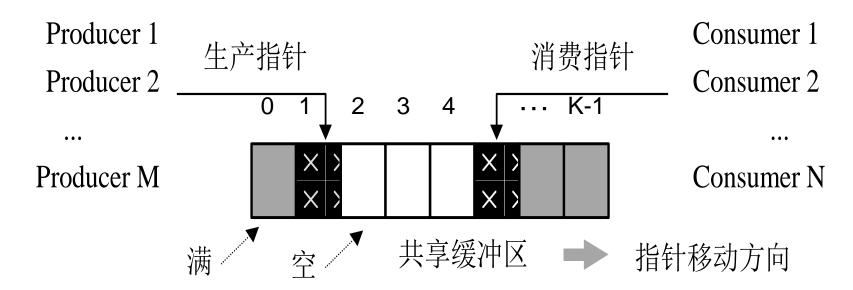




经典同步问题

■ 问题描述:

若干进程通过有限的共享缓冲区交换数据。其中,"生产者"进程不断写入,而"消费者"进程不断读出;共享缓冲区共有K个;任何时刻只能有一个进程可对共享缓冲区进行操作。



■分析:

- 确定进程:进程数量及工作内容;
- 确定进程间的关系:
 - ▶ 互斥:多个进程间互斥使用同一个缓冲池;
 - ▶ 同步: 当缓冲池空时, 消费者必须阻塞等待;
 - 当缓冲池满时,生产者必须阻塞等待。
- 设置信号量:
 - ▶ mutex: 用于访问缓冲池时的互斥, 初值是1
 - ➤ full: "满缓冲"数目,初值为0;
 - ➤ empty: "空缓冲"数目,初值为K。full+empty=K

■算法描述

```
semaphore mutex = 1; //互斥信号量,实现对缓冲区的互斥访问
semaphore empty = n; //同步信号量,表示空闲缓冲区的数量
semaphore full = 0; //同步信号量,表示产品的数量,也即非空缓冲区的数量
```

```
producer () {
                                      consumer () {
                                                       消耗一个产品(非空缓冲区)
         while (1) {
                                         while (1) {
                        消耗一个空闲缓冲区
            生产一个产品;
                                            P(full);
            P(empty);
                                            P(mutex);
实现互斥是
                                            从缓冲区取出一个产品;
            P(mutex);
在同一进程
            把产品放入缓冲区;
中进行一对
                                            V(mutex);
PV操作
            V(mutex);
                                            V(empty);
                                            使用产品;
            V(full);
                               实现两进程的同步
                                                       增加一个空闲缓冲区
                               关系,是在其中一
                  增加一个产品
                               个进程中执行P,
                               另一进程中执行V
```

```
producer () {
    while (1) {
        生产一个产品;
        P(mutex);
        P(empty);
        把产品放入缓冲
区;
        V(mutex);
        V(full);
    }
}
```

```
consumer () {
    while(1) {
        P(mutex);
        P(full);
        从缓冲区取出
        —个产品;
        V(mutex);
        V(empty);
        使用产品;
    }
```

若此时缓冲区内已经放满产品,则empty=0, full=n。则生产者进程执行①使mutex变为0, 再执行②, 由于已没有空闲缓冲区, 因此生产者被阻塞。

由于生产者阻塞,因此切换回消费者进程。消费者进程执行③,由于mutex为0,即生产者还没释放对临界资源的"锁",因此消费者也被阻塞。

这就造成了生产者等待消费者释放空闲缓冲区,而消费者 又等待生产者释放临界区的情况,生产者和消费者循环等 待被对方唤醒,出现"死锁"。

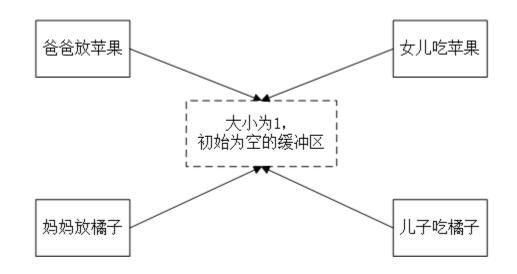
同样的,若缓冲区中没有产品,即full=0, empty=n。按 ③④①的顺序执行就会发生死锁。

因此,实现互斥的P操作一定要在实现同步的P操作之后。 V操作不会导致进程阻塞,因此两个V操作顺序可以交换。

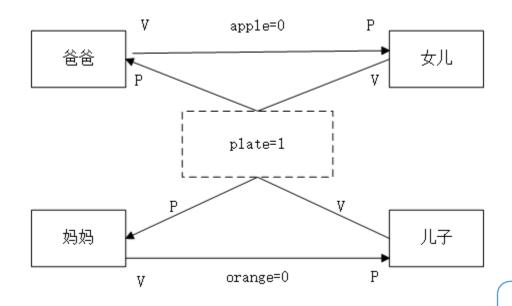
宿船长

■ 问题描述:

桌子上有一只盘子,每次只能向其中放入一个水果。爸爸专向盘子中放苹果,妈妈专向盘子中放橘子,儿子专等着吃盘子中的橘子,女儿专等着吃盘子中的苹果。只有盘子空时,爸爸或妈妈才可向盘子中放一个水果。仅当盘子中有自己需要的水果时,儿子或女儿可以从盘子中取出水果。用PV操作实现上述过程。



- 1. 关系分析。找出题目中描述的各个进程,分析它们之间的同步、互斥关系。
- 2. 整理思路。根据各进程的操作流程确定P、V操作的大致顺序。
- 3. 设置信号量。设置需要的信号量,并根据题目条件确定信号量初值。(互斥信号量初值一般为1,同步信号量的初始值要看对应资源的初始值是多少)



互斥关系: (mutex = 1) 对缓冲区(盘子)的访问要互斥地进行

同步关系(一前一后):

- 1. 父亲将苹果放入盘子后,女儿才能取苹果
- 2. 母亲将橘子放入盘子后, 儿子才能取橘子
- 3. 只有盘子为空时,父亲或母亲才能放入水果

"盘子为空"这个事件可以由儿子或女儿触发,事件发生后才允许父亲或母亲放水果

■算法描述

```
semaphore mutex = 1; //实现互斥访问盘子(缓冲区)
semaphore apple = 0; //盘子中有几个苹果
semaphore orange = 0; //盘子中有几个橘子
semaphore plate = 1; //盘子中还可以放多少个水果
```

```
daughter () {
dad () {
                    mom () {
                                                            son () {
   while (1) {
                       while (1) {
                                           while(1){
                                                                while (1) {
      准备一个苹果;
                          准备一个橘子;
                                               P(apple);
                                                                   P(orange);
      P(plate);
                          P(plate);
                                               P(mutex);
                                                                   P(mutex);
                                                                   从盘中取出橘子;
                          P(mutex);
                                               从盘中取出苹果;
      P(mutex);
      把苹果放入盘子;
                          把橘子放入盘子;
                                              V(mutex);
                                                                   V(mutex);
                                              V(plate);
      V(mutex);
                          V(mutex);
                                                                   V(plate);
                                               吃掉苹果;
                                                                   吃掉橘子;
      V(apple);
                          V(orange);
```

问题:可不可以不用互斥信号量?

```
semaphore mutex = 1; //实现互斥访问盘子(缓冲区)semaphore apple = 0; //盘子中有几个苹果semaphore orange = 0; //盘子中有几个橘子semaphore plate = 1; //盘子中还可以放多少个水果
```

```
doughter () {
                                     son () {
mom () {
                     while(1){
   while (1) {
                                        while (1) {
      准备一个橘子;
                        P(apple);
                                          P(orange);
                        从盘中取出苹果;
                                          从盘中取出橘子;
      P(plate);
      把橘子放入盘子;
                       V(plate);
                                          V(plate);
                                           吃指橘子:
                        吃掉苹果:
      V(orange):
            原因在于:本题中的缓冲区大小为1,在任何时刻,apple、
            orange、plate三个同步信号量中最多只有一个是1。因此在任
            何时刻,最多只有一个进程的P操作不会被阻塞,并顺利地进
```

分析:刚开始,儿子入临界区…则:父亲P(plate),唤醒,其他进程即使结论:即使以(plate)。等待盘子程同时访问:

唤醒,其他进程即使结论:即使不设置专门的互斥变量mutex,也不会出现多个进V(plate),等待盘子程同时访问盘子的现象

E<mark>程先上处理机运行</mark>, (apple),女儿进程被 apple),访问盘子, E入临界区)->······

```
semaphore mutex = 1; //实现互斥访问盘子(缓冲区)semaphore apple = 0; //盘子中有几个苹果semaphore orange = 0; //盘子中有几个橘子semaphore plate = 2; //盘子中还可以放多少个水果
```

如果盘子(缓 冲区)容量为2

```
dad () {
                                           doughter () {
                     mom () {
                                                                son () {
   while(1){
                        while(1){
                                              while(1){
                                                                    while (1) {
      准备一个苹果;
                            准备一个橘子;
                                                  P(apple);
                                                                       P(orange);
                                                                       从盘中取出橘子;
                                                 从盘中取出苹果;
      P(plate);
                            P(plate);
      把苹果放入盘子;
                            把橘子放入盘子;
                                                 V(plate);
                                                                       V(plate);
                            V(orange);
                                                 吃掉苹果;
                                                                       吃掉橘子;
      V(apple);
```

父亲P(plate),可以访问盘子->母亲P(plate),可以访问盘子->父亲在往盘子里放苹果,同时母亲也可以往盘子里放橘子。于是就出现了两个进程同时访问缓冲区的情况,有可能导致两个进程写入缓冲区的数据相互覆盖的情况。

因此,如果缓冲区大小大于1,就必须专门设置一个互斥信号量mutex来保证互斥访问缓冲区。

经典进程同步问题——吸烟者问题

■ 问题描述:

假设一个系统有三个抽烟者进程和一个供应者进程。每个抽烟者不停地卷烟并抽掉它,但是要卷起并抽掉一支烟,抽烟者需要有三种材料:烟草、纸和胶水。三个抽烟者中,第一个拥有烟草、第二个拥有纸、第三个拥有胶水。供应者进程无限地提供三种材料,供应者每次将两种材料放桌子上,拥有剩下那种材料的抽烟者卷一根烟并抽掉它,并给供应者进程一个信号告诉完成了,供应者就会放另外两种材料再桌上,这个过程一直重复(让三个抽烟者轮流地抽烟)

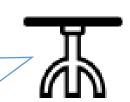
经典进程同步问题——吸烟者问题

假设一个系统有三个抽烟者进程和一个供应者进程。每个抽烟者不停地卷烟并抽掉它,但是要卷起并抽掉一支烟,抽烟者需要有三种材料:烟草、纸和胶水。三个抽烟者中,第一个拥有烟草、第二个拥有纸、第三个拥有胶水。供应者进程无限地提供三种材料,供应者每次将两种材料放桌子上,拥有剩下那种材料的抽烟者卷一根烟并抽掉它,并给供应者进程一个信号告诉完成了,供应者就会放另外两种材料再桌上,这个过程一直重复(让三个抽烟者轮流地抽烟)

本质上这题也属于"生产者-消费者"问题,更详细的说应该是"可生产多种产品的单生产者-多消费者"。

- 1. 关系分析。找出题目中描述的各个进程,分析它们之间的同步、互斥关系。
- 2. 整理思路。根据各进程的操作流程确定P、V操作的大致顺序
- 3. 设置信号量。设置需要的信号量,并根据题目条件确定信号量初值。(互斥信号量初值一般为
- 1,同步信号量的初始值要看对应资源的初始值是多少)

桌子可以抽象为容量为1的缓冲区,要互斥访问



组合一:纸+胶水

组合二:烟草+胶水

组合三:烟草+纸

同步关系(从事件的角度来分析):

桌上有组合一 -> 第一个抽烟者取走东西

桌上有组合二 -> 第二个抽烟者取走东西

桌上有组合三 -> 第三个抽烟者取走东西

发出完成信号 -> 供应者将下一个组合放到桌上

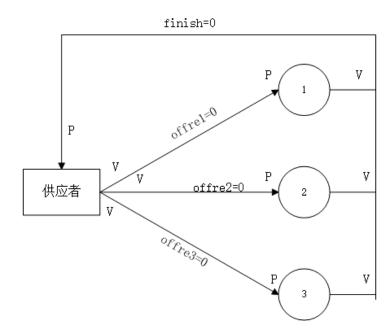
PV操作顺序: "前V后P"

宿船长B站专用

12

经典进程同步问题——吸烟者问题

假设一个系统有三个抽烟者进程和一个供应者进程。每个抽烟者不停地卷烟并抽掉它,但是要卷起并抽掉一支烟,抽烟者需要有三种材料:烟草、纸和胶水。三个抽烟者中,第一个拥有烟草、第二个拥有纸、第三个拥有胶水。供应者进程无限地提供三种材料,供应者每次将两种材料放桌子上,拥有剩下那种材料的抽烟者卷一根烟并抽掉它,并给供应者进程一个信号告诉完成了,供应者就会放另外两种材料再桌上,这个过程一直重复(让三个抽烟者轮流地抽烟)



桌上有组合一 -> 第一个抽烟者取走东西 桌上有组合二 -> 第二个抽烟者取走东西 桌上有组合三 -> 第三个抽烟者取走东西 发出完成信号 -> 供应者将下一个组合放到桌上

■算法描述

```
provider () {
   while(1){
       if(i==0) {
          将组合一放桌上;
          V(offer1);
       } else if(i==1) {
          将组合二放桌上;
          V(offer2);
       } else if(i==2){
          将组合三放桌上;
          V(offer3);
       i = (i+1) %3;
       P(finish);
```

```
semaphore offer1 = 0; //桌上组合一的数量 semaphore offer2 = 0; //桌上组合二的数量 semaphore offer3 = 0; //桌上组合三的数量 semaphore finish = 0; //抽烟是否完成 int i = 0; //用于实现"三个抽烟者轮流抽烟"
```

```
      smoker1 () {
      smoker2 () {

      while(1) {
      P(offer1);

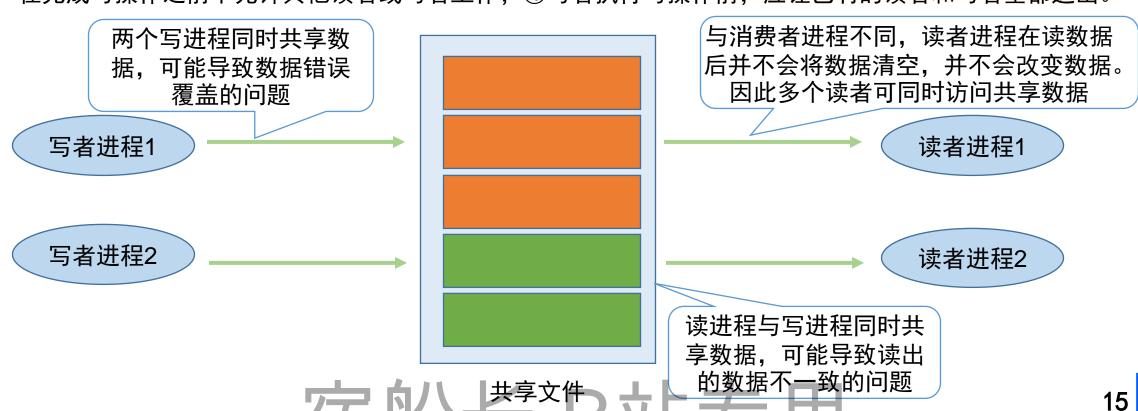
      D(offer1);
      D(offer2);

      Ux
      Ux

      Ux
      Ux
```

```
smoker3 () {
    while(1) {
        P(offer3);
        从桌上拿走组合
        三;卷烟;抽掉;
        V(finish);
    }
```

有读者和写者两组并发进程,共享一个文件,当两个或两个以上的读进程同时访问共享数据时不会产生副作用,但若某个写进程和其他进程(读进程或写进程)同时访问共享数据时则可能导致数据不一致的错误。因此要求:①允许多个读者可以同时对文件执行读操作;②只允许一个写者往文件中写信息;③任一写者在完成写操作之前不允许其他读者或写者工作;④写者执行写操作前,应让已有的读者和写者全部退出。



有读者和写者两组并发进程,共享一个文件,当两个或两个以上的读进程同时访问共享数据时不会产生副作用,但若某个写进程和其他进程(读进程或写进程)同时访问共享数据时则可能导致数据不一致的错误。因此要求:①允许多个读者可以同时对文件执行读操作;②只允许一个写者往文件中写信息;③任一写者在完成写操作之前不允许其他读者或写者工作;④写者执行写操作前,应让已有的读者和写者全部退出。

- 1. 关系分析。找出题目中描述的各个进程,分析它们之间的同步、互斥关系。
- 2. 整理思路。根据各进程的操作流程确定P、V操作的大致顺序
- 3. 设置信号量。设置需要的信号量,并根据题目条件确定信号量初值。(互斥信号量初值一般为1, 同步信号量的初始值要看对应资源的初始值是多少)

两类进程: 写进程、读进程

互斥关系: 写进程─写进程、写进程─读进程。读进程与读进程不存在互斥问题。

■算法描述

```
semaphore rw=1; //用于实现对共享文件的互斥访问
int count = 0; //记录当前有几个读进程在访问文件
semaphore mutex = 1; //用于保证对count变量的互斥访问
```

```
writer () {
    while (1) {
        P(rw); //写之前"加锁"
        写文件...
        V(rw); //写完了"解锁"
    }
}
```

思考:若两个读进程并发执行,则count=0时两个进程也许都能满足if条件,都会执行P(rw),从而使第二个读进程阻塞的情况。

如何解决:出现上述问题的原因在于对count变量的检查和赋值无法一气呵成,因此可以设置另一个互斥信号量来保证各读进程对count的访问是互斥的。

```
reader () {
  while (1) {
     P(mutex); //各读进程互斥访问count
     if (count==0) //由第一个读进程负责
        P(rw); //读之前"加锁"
     count++; //访问文件的读进程数+1
     V(mutex);
     读文件...
     P(mutex); //各读进程互斥访问count
     count--; //访问文件的读进程数-1
     if (count == 0) //由最后一个读进程负责
        ∇(rw); //读完了"解锁"
     V(mutex);
```

```
semaphore rw=1; //用于实现对共享文件的互斥访问
int count = 0; //记录当前有几个读进程在访问文件
semaphore mutex = 1; //用于保证对count变量的互斥访问
semaphore w = 1; //用于实现"写优先"
```

分析以下并发执行P(w)的情况:

读者1 -> 读者2

写者1 -> 写者2

写者1 -> 读者1

读者1 -> 写者1 -> 读者2

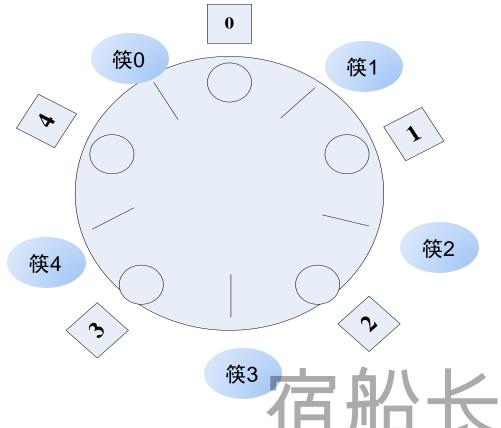
写者1 -> 读者1 -> 写者2

结论:在这种算法中,连续进入的多个读者可以同时读文件;写者和其他进程不能同时访问文件;写者不会饥饿,但也并不是真正的"写优先",而是相对公平的先来先服务原则。有的书上把这种算法称为"读写公平法"。

```
writer () {
    while(1) {
        P(w);
        P(rw);
        写文件...
        V(rw);
        V(w);
}
```

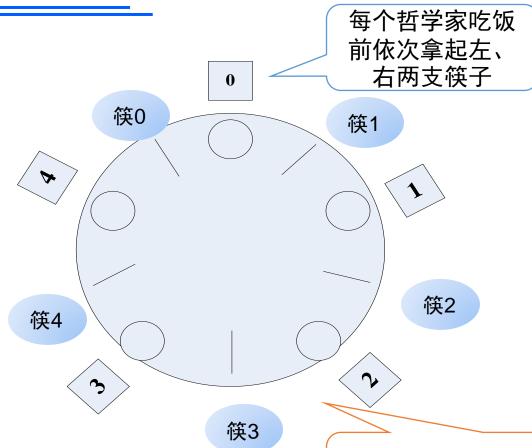
```
reader () {
    while(1){
        P(w);
        P(mutex);
        if (count==0)
            P(rw);
        count++;
        V(mutex);
        V(w);
        读文件...
        P(mutex);
        count--;
        if (count==0)
            V(rw);
        V(mutex);
```

一张圆桌上坐着5名哲学家,每两个哲学家之间的桌上摆一根筷子,桌子的中间是一碗米饭。哲学家们倾注毕生的精力用于思考和进餐,哲学家在思考时,并不影响他人。只有当哲学家饥饿时,才试图拿起左、右两根筷子(一根一根地拿起)。如果筷子已在他人手上,则需等待。饥饿的哲学家只有同时拿起两根筷子才可以开始进餐,当进餐完毕后,放下筷子继续思考。



- 1. 关系分析。系统中有5个哲学家进程,5位哲学家与左右邻居对其中间筷子的访问是互斥关系。
- 2. 整理思路。这个问题中只有互斥关系,但与之前遇到的问题不同的事,每个哲学家进程需要同时持有两个临界资源才能开始吃饭。如何<mark>避免</mark>临界资源分配不当造成的<mark>死锁现象</mark>,是哲学家问题的精髓。
- 3. 信号量设置。定义互斥信号量数组 chopstick[5]= $\{1, 1, 1, 1, 1\}$ 用于实现对5个筷子的互斥访问。并对哲学家按0 $^{\sim}$ 4编号,哲学家i左边的筷子编号为i,右边的筷子编号为(i+1)%5。

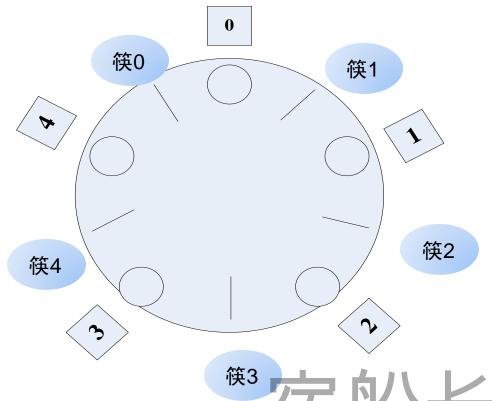
B站专用



每位哲学家循环等待右边的人放下筷子(阻塞)。发生"死锁"

如果5个哲学家并发地拿起 了自己左手边的筷子...

一张圆桌上坐着5名哲学家,每两个哲学家之间的桌上摆一根筷子,桌子的中间是一碗米饭。哲学家们倾注毕生的精力用于思考和进餐,哲学家在思考时,并不影响他人。只有当哲学家饥饿时,才试图拿起左、右两根筷子(一根一根地拿起)。如果筷子已在他人手上,则需等待。饥饿的哲学家只有同时拿起两根筷子才可以开始进餐,当进餐完毕后,放下筷子继续思考。



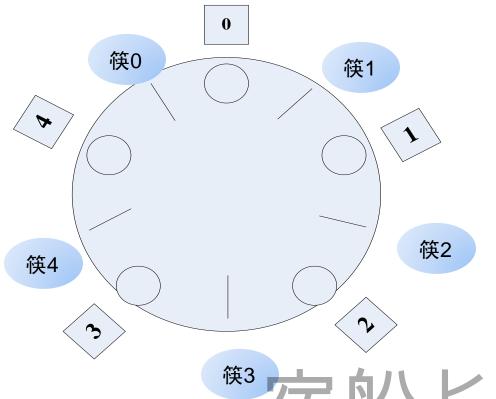
Q: 如何防止死锁的发生呢?

A: ①可以对哲学家进程施加一些限制条件,比如最多允许四个哲学家同时进餐。这样可以保证至少有一个哲学家是可以拿到左右两只筷子的

②要求奇数号哲学家先拿左边的筷子,然后再拿右边的筷子,而偶数号哲学家刚好相反。用这种方法可以保证如果相邻的两个奇偶号哲学家都想吃饭,那么只会有其中一个可以拿起第一只筷子,另一个会直接阻塞。这就避免了占有一支后再等待另一只的情况。

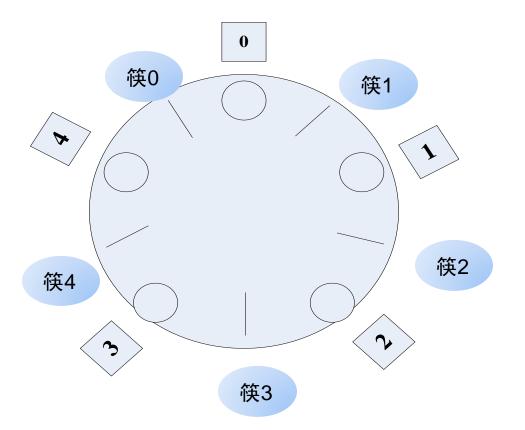
官船长 B站专用

一张圆桌上坐着5名哲学家,每两个哲学家之间的桌上摆一根筷子,桌子的中间是一碗米饭。哲学家们倾注毕生的精力用于思考和进餐,哲学家在思考时,并不影响他人。只有当哲学家饥饿时,才试图拿起左、右两根筷子(一根一根地拿起)。如果筷子已在他人手上,则需等待。饥饿的哲学家只有同时拿起两根筷子才可以开始进餐,当进餐完毕后,放下筷子继续思考。



Q: 如何防止死锁的发生呢?

A: ③仅当一个哲学家左右两支筷子都可用时才允许他抓起筷子。



Q: 如何防止死锁的发生呢?

A: ③仅 抓起筷子

semaphor

各哲学家拿筷子这件事必须互斥的执行。 这就保证了即使一个哲学家在拿筷子拿 到一半时被阻塞, 也不会有别的哲学家 会继续尝试拿筷子。这样的话,当前正 在吃饭的哲学家放下筷子后, 被阻塞 semaphor的哲学家就可以获得等待的筷子了。

Pi (){ //i**号**梦 while (1) P(mutex); P(chopstick[i]); //拿左 P(chopstick[(i+1)%5]); //拿右 V(mutex); 吃饭... V(chopstick[i]); //放左 V(chopstick[(i+1)%5]); //放右 思考...

他

进程的同步互斥





死锁问题

死锁——死锁、饥饿、死循环的区别

死锁: 各进程互相等待对方手里的资源, 导致各进程都阻塞, 无法向前推进的现象。

饥饿:由于长期得不到想要的资源,某进程无法向前推进的现象。比如:在短进程优先(SPF)算法中,若有源源不断的短进程到来,则长进程将一直得不到处理机,从而发生长进程"饥饿"。

死循环:某进程执行过程中一直跳不出某个循环的现象。有时是因为程序逻辑bug导致的,有时是程序员故意设计的。

	共同点	区别
死锁	都是进程无法顺利向前 推进的现象(故意设计 的死循环除外)	死锁一定是"循环等待对方手里的资源"导致的,因此如果有死锁现象,那 <mark>至少有两个或两个以上的进程同时发生死锁</mark> 。另外,发生死锁的进程一定处于阻塞态。
饥饿		可能只有一个进程发生饥饿。发生饥饿的进程既可能是阻塞态(如长期得不到需要的I/0设备),也可能是就绪态(长期得不到处理机)
死循环		可能只有一个进程发生死循环。死循环的进程可以上处理机运行 (可以是运行态),只不过无法像期待的那样顺利推进。死锁和饥 饿问题是由于操作系统分配资源的策略不合理导致的,而死循环是 由代码逻辑的错误导致的。死锁和饥饿是管理者(操作系统)的问 题,死循环是被管理者的问题。

佰船长 B 站 专用

25



死锁——死锁产生的必要条件

产生死锁必须同时满足一下四个条件,只要其中任一条件不成立,死锁就不会发生。、

互斥条件:只有对必须互斥使用的资源的争抢才会导致死锁(如哲学家的筷子、打印机设备)。像内存、扬声器这样可以同时让多个进程使用的资源是不会导致死锁的(因为进程不用阻塞等待这种资源)。

不剥夺条件:进程所获得的资源在未使用完之前,不能由其他进程强行夺走,只能主动释放。 请求和保持条件:进程已经保持了至少一个资源,但又提出了新的资源请求,而该资源又被其他进程 占有,此时请求进程被阻塞,但又对自己已有的资源保持不放。

循环等待条件:存在一种进程资源的循环等待链,链中的每一个进程已获得的资源同时被下一个进程 所请求。

注意! 发生死锁时一定有循环等待, 但是发生循环等待时未必死锁(循环等待是死锁的必要不充分条件)

如果同类资源数大于1,则即使有循环等待,也未必发生死锁。但如果系统中每类资源都只有一个,那循环等待就是死锁的充分必要条件了。

死锁——什么时候会发生死锁

- 1. 对系统资源的竞争。各进程对不可剥夺的资源(如打印机)的竞争可能引起死锁,对可剥夺的资源(CPU)的竞争是不会引起死锁的。
- 2. 进程推进顺序非法。请求和释放资源的顺序不当,也同样会导致死锁。例如,并发执行的进程P1、P2分别申请并占有了资源R1、R2,之后进程P1又紧接着申请资源R2,而进程P2又申请资源R1,两者会因为申请的资源被对方占有而阻塞,从而发生死锁。
- 3. 信号量的使用不当也会造成死锁。如生产者-消费者问题中,如果实现互斥的P操作在实现同步的P操作之前,就有可能导致死锁。(可以把互斥信号量、同步信号量也看做是一种抽象的系统资源)

总之,对不可剥夺资源的不合理分配,可能导致死锁。

死锁——死锁的处理策略

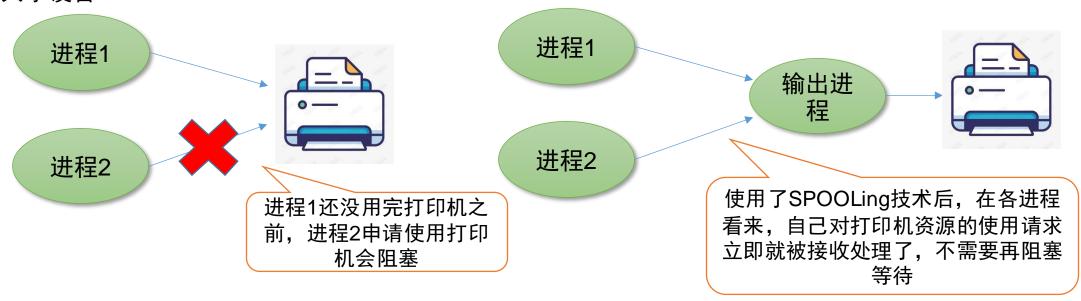
- 1. 预防死锁。破坏死锁产生的四个必要条件中的一个或几个。
- 2. 避免死锁。用某种方法防止系统进入不安全状态,从而避免死锁(银行家算法)
- 3. 死锁的检测和解除。允许死锁的发生,不过操作系统会负责检测出死锁的发生,然后采取某种措施解除死锁。



死锁的处理策略——预防死锁(破坏互斥条件)

互斥条件: 只有对必须互斥使用的资源的争抢才会导致死锁。

如果把只能互斥使用的资源改造为允许共享使用,则系统不会进入死锁状态。比如: SP00Ling技术。操作系统可以采用SP00Ling 技术把独占设备在逻辑上改造成共享设备。比如,用SP00Ling技术将打印机改造为共享设备···



该策略的<mark>缺点</mark>:并不是所有的资源都可以改造成可共享使用的资源。并且为了系统安全,很多地方还必须保护这种互斥性。因此,<mark>很多时候都无法破坏互斥条件。</mark>



死锁的处理策略——预防死锁(破坏不剥夺条件)

不剥夺条件: 进程所获得的资源在未使用完之前,不能由其他进程强行夺走,只能主动释放。

破坏不剥夺条件:

方案一: 当某个进程请求新的资源得不到满足时,它必须立即释放保持的所有资源,待以后需要时再重新申请。也就是说,即使某些资源尚未使用完,也需要主动释放,从而破坏了不可剥夺条件。

方案二:当某个进程需要的资源被其他进程所占有的时候,可以由操作系统协助,将想要的资源强行剥夺。 这种方式一般需要考虑各进程的优先级(比如:剥夺调度方式,就是将处理机资源强行剥夺给优先级更高的 进程使用)

该策略的缺点:

- 1. 实现起来比较复杂。
- 2. 释放已获得的资源可能造成前一阶段工作的失效。因此这种方法一般只适用于易保存和恢复状态的资源,如CPU。
- 3. 反复地申请和释放资源会增加系统开销,降低系统吞吐量。
- 4. 若采用方案一,意味着只要暂时得不到某个资源,之前获得的那些资源就都需要放弃,以后再重新申请。如果一直发生这样的情况,就会导致进程饥饿。

30

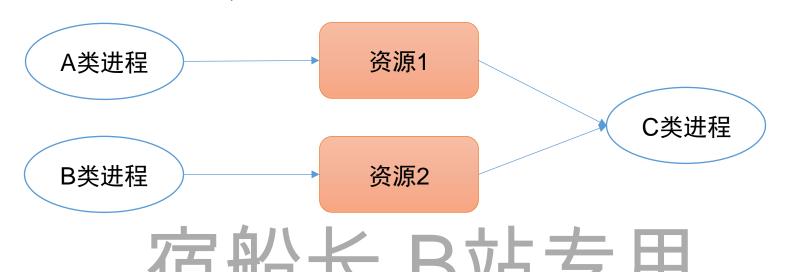
死锁的处理策略——预防死锁(破坏请求和保持条件)

请求和保持条件:进程已经保持了至少一个资源,但又提出了新的资源请求,而该资源又被其他进程占有, 此时请求进程被阻塞,但又对自己已有的资源保持不放。

可以<mark>采用静态分配方法</mark>,即进程在运行前一次申请完它所需要的全部资源,在它的资源未满足前,不让它投入运行。一旦投入运行后,这些资源就一直归它所有,该进程就不会再请求别的任何资源了。

该策略实现起来简单,但也有明显的缺点:

有些资源可能只需要用很短的时间,因此如果进程的整个运行期间都一直保持着所有资源,就会造成严重的资源浪费,资源利用率极低。另外,该策略也有可能导致某些进程饥饿。



死锁的处理策略——预防死锁(破坏循环等待条件)

循环等待条件:存在一种进程资源的循环等待链,链中的每一个进程已获得的资源同时被下一个进程所请求。

可采用顺序资源分配法。首先给系统中的资源编号,规定每个进程必须按编号递增的顺序请求资源,同类资源(即编号相同的资源)一次申请完。

原理分析:一个进程只有已占有小编号的资源时,才有资格申请更大编号的资源。按此规则,已持有大编号 资源的进程不可能逆向地回来申请小编号的资源,从而就不会产生循环等待的现象。

假设系统中共有10个资源,编号为1,2,……10

P1: 1号 3号 P2: P3: 5号 4号 7号

在任何一个时刻,总有一个进程拥有的资源编号是最大的,那这个进程申请之后的资源必然畅通无阻。因此,不可能出现所有进程都阻塞的死锁现象

该策略的缺点:

- 1. 不方便增加新的设备,因为可能需要重新分配所有的编号;
- 2. 进程实际使用资源的顺序可能和编号递增顺序不一致,会导致资源浪费;
- 3. 必须按规定次序申请资源,用户编程麻烦。

死锁的处理策略——避免死锁(系统安全状态)

安全状态定义

设系统中有n个进程,若存在一个进程序列〈P₁,P₂,···,P_n〉。使得进程P_j(i=1, 2,···,n)以后还需要的资源可以通过系统现有空闲资源加上所有P_j(j〈i)已占有的资源来满足,则称此时系统处于安全状态,进程序列〈P₁,P₂,···,P_n〉称为安全序列,因为各进程至少可以按照安全序列中的顺序依次执行完成。

如果系统无法找到这样一个安全序列,则称系统处于不安全状态。

死锁的处理策略——避免死锁(系统安全状态)

安全状态举例:

假设某系统共有15台磁带机和三个进程 P_0 、 P_1 、 P_2 ,各进程对磁带机的最大需求数量、 T_0 时刻已经分配到的磁带机数量、还需要的磁带机数量以及系统剩余的可用磁带机数量如下表所示:

进程	最大需求	已分配数量	还需要的数量	剩余可用数量
P ₀	12	6	6	4
P ₁	5	2	3	
P ₂	10	3	7	

由安全状态向不安全状态的转换:

如果不按照安全顺序分配资源,则系统可能由安全状态进入不安全状态。





■ 基本思想:

Dijkstra E.W 于1968年提出银行家算法:

它的模型基于一个小城镇的银行家,该算法可描述如下:假定一个银行家拥有资金,数量为 Σ ,被N个客户共享。银行家对客户提出下列约束条件:

- 1. 每个客户必须预先说明自己所要求的最大资金量;
- 2. 每个客户每次提出部分资金量申请;
- 3. 如果银行满足了某客户对资金的最大需求量,那么,客户在资金运作后,应在有限时间内全部归还银行。

死锁的处理策略——避免死锁(银行家算法)

- 数据结构:
- ① 可利用资源向量Available[m]。 其中的每一个元素代表一类可利用的资源数目 Available[j]=K,则表示系统中现有R_i类资源*K*个。
- ② 最大需求矩阵Max[1..n,1..m] 该矩阵定义了系统中n个进程对m类资源的最大需求。 Max[i,j]=K,则表示进程i需要 R_i 类资源的最大数目为K。
- ③ 分配矩阵Allocation[1..n,1..m]

该矩阵表示系统中每个进程当前已分配到的每类资 源数量。

Allocation[i,j]=K,表示进程i当前已分得 R_j 类资源的数目为K。

④ 需求矩阵Need[1..n,1..m]

该矩阵表示每个进程尚需的各类资源数。 Need[i,j]=K,则表示进程i还需要 R_j 类资源K个,方能完成其任务。

Need[i,j]=Max[i,j]-Allocation[i,j]

⑤ 请求向量Requesti[m];

某进程提出的资源请求向量。

■ 算法描述

当进程P_i提出资源申请Request i [m] 时,系统执行下列步骤:

- (1) 若Request[i] ≤ Need[i], 转(2); 否则错误返回;
- (2) 若Request[i] ≤Available, 转(3); 否则, 表示尚无足够资源, P;须等待;
- (3)系统尝试把资源分配给进程P₁,并修改以下数据结构:

```
Available:= Available-Request[i];

Allocation[i]:= Allocation[i]+Request[i];

Need[i]:= Need[i]-Request[i];
```

(4) 执行安全性算法:

检查此次资源分配后,系统是否处于安全状态。若安全,则将资源分配给进程P_i,以完成本次分配;否则,将本次的试探分配作废,恢复原来的资源分配状态,让进程P_i等待。

■安全性算法描述

当进程P_i提出资源申请Request i [m] 时,系统执行下列步骤:

- ① 设置两个临时向量:
- 工作向量Work: 表示系统可提供给进程继续运行所需的各类资源数目,它含有m个元素,在执行安全算法开始时,Work=Available;
- Finish[n]: 它表示系统是否有足够的资源分配给进程,使之运行完成。
 开始时先做Finish[i]=false;当有足够资源分配给进程时,再令Finish[i]=true。
- ②从进程集合中找到一个能满足下述条件的进程:

```
1) Finish [i] =false; 2) Need [i,j] \leq Work [j];
```

若找到, 执行步骤③, 否则, 执行步骤④;

③ 当进程Pi获得资源后,可顺利执行,直至完成,并释放出分配给它的资源,故应执行:

```
Work [j] = Work [j] +Allocation [i,j];
Finish [i] = true;
```

go to step ②;

④ 如果所有进程的Finish [i] =true都满足,则表示系统处于安全状态;否则,系统处于不安全状态

例1: 假定系统中有五个进程 { P_0 , P_1 , P_2 , P_3 , P_4 } 和三类资源 { A, B, C } ,各种资源的数量分别为10、5、7,在 T_0 时刻的资源分配情况如图所示。

资源	Max	Allocation	Need	Available
进程	АВС	АВС	АВС	АВС
P_0	7 5 3	0 1 0	7 4 3	3 3 2
P ₁	3 2 2	2 0 0	1 2 2	
P_2	9 0 2	3 0 2	6 0 0	
P ₂ P ₃ P ₄	2 2 2	2 1 1	0 1 1	
P ₄	4 3 3	0 0 2	4 3 1	

- (1) 70时刻的安全性;
- (2) P1请求资源: Request1(1, 0, 2);

(1) 70时刻的安全性;

资源	Max	Allocation	Need	Available
进程	АВС	АВС	АВС	АВС
Po	7 5 3	0 1 0	7 4 3	3 3 2
P ₁	3 2 2	200	1 2 2	
	9 0 2	3 0 2	6 0 0	
P ₂ P ₃ P ₄	2 2 2	2 1 1	0 1 1	
P_4	4 3 3	0 0 2	4 3 1	

资源	Work	Need	Allocation	Work+Allocation	
进程	ABC	АВС	АВС	ABC	Finish
P ₁	3 3 2	1 2 2	2 0 0	5 3 2	true
P_3	5 3 2	0 1 1	2 1 1	7 4 3	true
P_4	7 4 3	4 3 1	0 0 2	7 4 5	true
P_2	7 4 5	6 0 0	3 0 2	10 4 7	true
P ₀	10 4 7	7 4 3	0 1 0	10 5 7	true

由于 T_0 时刻存在安全序列 $\{P_1, P_3, P_4, P_2, P_0\}$,故此时系统是安全的。

(2) P1请求资源: Request1(1, 0, 2);

资源。	Max	Allocation	Need	Available
进程	АВС	АВС	АВС	АВС
P_0	7 5 3	0 1 0	7 4 3	2, 3, 0
P ₁	3 2 2	3, 0, 2	0, 2, 0	
P ₂	9 0 2	3 0 2	6 0 0	
P_3	2 2 2	2 1 1	0 1 1	
P ₄	4 3 3	0 0 2	4 3 1	

- (2) 当P₁请求资源: Request₁ (1, 0, 2) 时:
 - ① Request₁ (1, 0, 2) \leq Need₁ (1, 2, 2)
 - ② Request₁ (1, 0, 2) \leq Available (3, 3, 2)
 - ③试分配资源后,修改数据结构。
 - ④对试分配后状态进行安全性检查:

(2) P1请求资源: Request1(1, 0, 2);

资源。	Max	Allocation	Need	Available
进程	АВС	АВС	АВС	АВС
P ₀	7 5 3	0 1 0	7 4 3	2 3 0
P_1	3 2 2	3 0 2	0 2 0	
P_2	9 0 2	3 0 2	6 0 0	
P_3	2 2 2	2 1 1	0 1 1	
P ₄	4 3 3	0 0 2	4 3 1	

由于此时存在安全序列 $\{P_1, P_3, P_4, P_2, P_0\}$,故系统是安全的,可为 P_1 分配上述资源。

资源情	Work	Need	Allocation	Work+Allocation	Finish
进程况	АВС	АВС	АВС	АВС	
	0 0 0	0.0.0	0.00	5 2 2	1
P_1	2 3 0	0 2 0	3 0 2	5 3 2	true
P_3	5 3 2	0 1 1	2 1 1	7 4 3	true
P_4	7 4 3	4 3 1	0 0 2	7 4 5	true
P_2	7 4 5	6 0 0	3 0 2	10 4 7	true
Po	10 4 7	7 4 3	0 1 0	10 5 7	true 42

(3) 当P4请求资源: Request4(3, 3, 0) 时:

资源。	Max	Allocation	Need	Available
进程	АВС	АВС	АВС	АВС
P_0	7 5 3	0 1 0	7 4 3	2 3 0
P ₁	3 2 2	3 0 2	0 2 0	
P_2	9 0 2	3 0 2	6 0 0	
P_3	2 2 2	2 1 1	0 1 1	
P ₄	4 3 3	0 0 2	4 3 1	

- ① Request₄ (3, 3, 0) \leq Need₄ (4, 3, 1) 成立;
- ② Request₄(3, 3, 0) \leq Available(2, 3, 0) 不成立,故让P₄等待。

4) 当P0请求资源: Request0(0, 2, 0) 时:

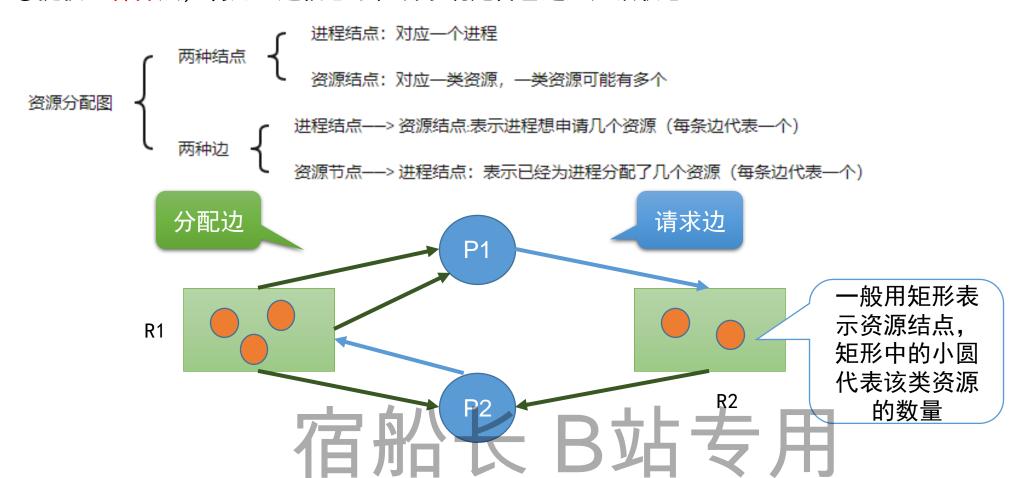
资源。	Max	Allocation	Need	Available
进程	АВС	АВС	АВС	АВС
P_0	7 5 3	0, 3, 0	7, 2, 3	2, 1, 0
P_1	3 2 2	3 0 2	0 2 0	
P ₂	9 0 2	3 0 2	6 0 0	
P_3	2 2 2	2 1 1	0 1 1	
P_4	4 3 3	0 0 2	4 3 1	

- ① Request 0 0, 2, 0 \leq Need 0 0, 0 0 0
- ② Request 0 0, 2, 0 \leq Available (2, 3, 0) 成立;
- ③试分配资源后,修改数据结构。
- ④对试分配后的状态进行安全性检查:由于Available (2,1,0)已不能满足任何进程的需要,故系统进入不安全状态,所以不能为P0分配资源,而应恢复原来的状态,让P0等待。



为了能对系统是否已发生了死锁进行检测,必须:

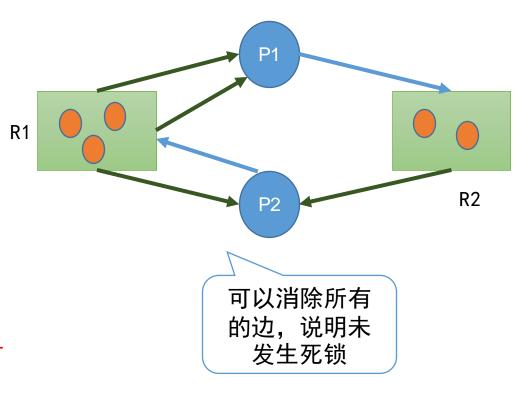
- ①用某种数据结构来保存资源的请求和分配信息;
- ②提供一种算法,利用上述信息来检测系统是否已进入死锁状态。



为了能对系统是否已发生了死锁进行检测,必须:

- ①用某种数据结构来保存资源的请求和分配信息;
- ②提供一种算法,利用上述信息来检测系统是否已进入死锁状态。

如果系统中剩余的可用资源数足够满足进程的需求,那么这个进程暂时是不会阻塞的,可以顺利地执行下去。如果这个进程执行结束了把资源归还系统,就可能使某些正在等待资源的进程被激活,并顺利地执行下去。相应的,这些被激活的进程执行完了之后又会归还一些资源,这样可能又会激活另外一些阻塞的进程…



为了能对系统是否已发生了死锁进行检测,必须:

- ①用某种数据结构来保存资源的请求和分配信息;
- ②提供一种算法,利用上述信息来检测系统是否已进入死锁状态。

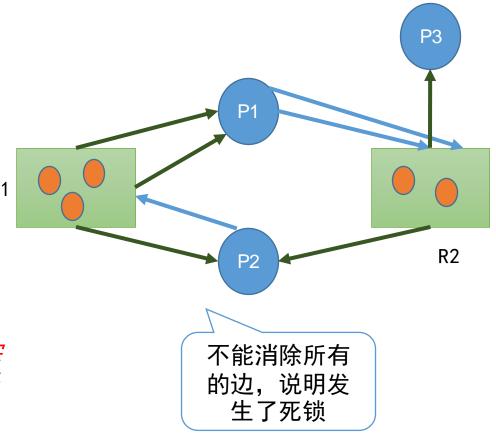
如果系统中剩余的可用资源数足够满足进程的需求,那么这个进程暂时是不会阻塞的,可以顺利地执行下去。 R

如果这个进程执行结束了把资源归还系统,就可能使某些正在等待资源的进程被激活,并顺利地执行下去。相应的,这些被激活的进程执行完了之后又会归还一些资源,这样可能又会激活另外一些阻塞的进程…

如果按上述过程分析,最终<mark>能消除所有边</mark>,就称这个图是*可完 全简化的*。此时一定<mark>没有发生死锁</mark>(相当于能找到一个安全序列)

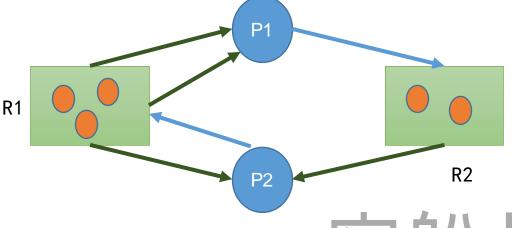
如果最终不能消除所有边,那么此时就是发生了死锁。

最终还连着边的那些进程就是处于死锁状态的进程。



检测死锁的算法:

- 1)在资源分配图中,找出既不阻塞又不是孤点的进程Pi(即找出一条有向边与它相连,且该有向边对应资源的申请数量小于等于系统中已有空闲资源数量。如下图中,R1没有空闲资源,R2有一个空闲资源。若所有的连接该进程的边均满足上述条件,则这个进程能继续运行直至完成,然后释放它所占有的所有资源)。消去它所有的请求边和分配变,使之称为孤立的结点。在下图中,P1是满足这一条件的进程结点,于是将P1的所有边消去。
- 2) 进程Pi 所释放的资源,可以唤醒某些因等待这些资源而阻塞的进程,原来的阻塞进程可能变为非阻塞进程。在下图中,P2就满足这样的条件。根据1) 中的方法进行一系列简化后,若能消去途中所有的边,则称该图是可完全简化的。



死锁定理:如果某时刻系统的资源分配图是不可完全简化的,那么此时系统死锁

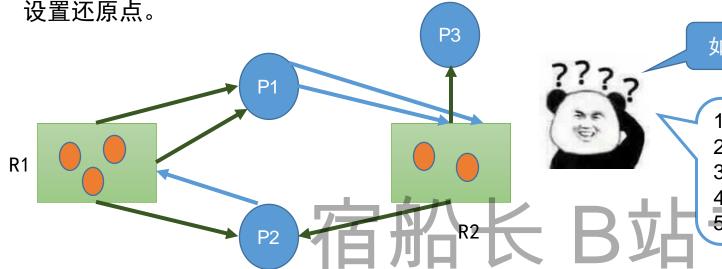
一旦检测出死锁的发生,就应该立即解除死锁。

补充:并不是系统中所有的进程都是死锁状态,用死锁检测算法<mark>化简资源分配图后,还连着边的那些进程就</mark> 是死锁进程

解除死锁的主要方法有:

- 1. <mark>资源剥夺法</mark>。挂起(暂时放到外存上)某些死锁进程,并抢占它的资源,将这些资源分配给其他的死锁进程。但是应防止被挂起的进程长时间得不到资源而饥饿。
- 2. 撤销进程法(或称终止进程法)。强制撤销部分、甚至全部死锁进程,并剥夺这些进程的资源。这种方式的优点是实现简单,但所付出的代价可能会很大。因为有些进程可能已经运行了很长时间,已经接近结束了,一旦被终止可谓功亏一篑,以后还得从头再来。

3. 进程回退法。让一个或多个死锁进程回退到足以避免死锁的地步。这就要求系统要记录进程的历史信息,



如何决定"对谁动手"

- 1. 进程优先级
- 2. 已执行多长时间
- 3. 还要多久能完成
- 4. 进程已经使用了多少资源
- 5. 进程是交互式的还是批处理式的

拜拜

