

### 例 1、 生产者—消费者问题演变。

情况 1 一个 buffer，一个生产者，一个消费者，生产者只生产一个东西，消费者只进行一次消费，即：生产者只进行一次 putdata 操作，消费者只进行一次 getdata 操作。

解 这是一个同步问题，生产者和消费者分别是 2 个并发的进程。

#### (1) 操作规则

如果 buffer 为空，则消费者只能等待。

#### (2) 操作流程

```
<生产者>
{
    putdata;
    设置 Buffer 有数据标志 V(S)
}
<消费者>
{
    判断 buffer 是否有产品，没有则等待;
    getdata;
}
```

#### (3) 信号量

设置 1 个信号量 full，full 表示 buffer 是否有数据，初值为 0。

#### (4) P、V 操作实现

```
var full:semaphore:=0;
    buffer: array [1] of item;
begin
    parbegin
        producer:
        begin
            putdata;
            V(full);
        end
        consumer:
        begin
            P(full);
            getdata;
        end
    parend
end
```

情况 2 一个 buffer，一个生产者，一个消费者，生产者不断地进行 putdata 操作，消费者不断地进行 getdata 操作，即：生产者不断地生产，消费者不断地消费

#### (1) 操作规则

只有 buffer 为空时才能进行 putdata 操作；只有 buffer 有数据时才能进行 putdata 操作。

#### (2) 操作流程

```
<生产者>
{
```

```

repeat
    判断 buffer 是否为空，不空则等待；
    putdata ;
    设置 buffer 有数据的标志；
until false
}
<消费者>
{
    repeat
        判断 buffer 是否有数据，没有数据则等待；
        getdata;
        设置 buffer 为空标志；
    until false
}

```

### (3) 信号量

设置 2 个信号量 full 和 empty。

**full 表示 buffer 是否有数据。**因为进程在初始状态时，buffer 中没有数据，故初值为 0，变化范围-1~1。

**empty 表示 buffer 是否为空。**因为进程在初始状态时，buffer 为空，故初值为 0 初值为 1，变化范围-1~1。

### (4) P、V 操作实现

```

var full:semaphore:=0;
    empty:semaphore:=1;
    buffer: array [1] of item;
begin
    parbegin
        producer:
            begin
                repeat
                    P(empty);
                    putdata;
                    V(full);
                until false
            end
        consumer:
            begin
                repeat
                    P(full);
                    getdata;
                    V(empty);
                until false.
            end
    parend
end

```

**情况3 一个 buffer，多个生产者，多个消费者，多个生产者和消费者都在不断地存取 buffer，即生产者不断地进行 putdata 操作，消费者不断地进行 getdata 操作。**

(1) 操作规则

只有 buffer 为空时才能进行 putdata 操作；只有 buffer 有数据时才能进行 putdata 操作。

**这时 buffer 变成了临界资源，不允许多个进程同时操作 buffer，即不允许多个消费者同时进行 getdata，不允许多个生产者同时进行 putdata 操作。**

(2) 操作流程

<生产者>

```
{
    repeat
        判断 buffer 是否为空，不则等待；
        是否可操作 buffer；
        putdata；
        设置 buffer 可操作标志；
        设置 buffer 有数据的标志；
    until false
}
```

<消费者>

```
{
    repeat
        判断 buffer 是否有数据，没有则等待；
        是否可操作 buffer；
        getdata ；
        设置 buffer 可操作标志；
        设置 buffer 为空标志；
    until false
}
```

(3) 信号量

设置 3 个信号量 full、empty 和 B-M。

full 表示 buffer 是否有数据，初值为 0；

empty 表示 buffer 是否为空，初值为 1；

B-M 表示 buffer 是否可操作，初值为 1。

由于 buffer 只有一个，full 和 empty 可以保证对 buffer 的正确操作，故 B-M 是多余的，可以省略。

(4) P、V 操作实现

<生产者>

```
{
    repeat
        P(empty);
        P(B-M);
        putdata;
        V(B-M);
        V(full);
    repeat
}
```

<消费者>

```
{
    repeat
        P(full);
        P(B-M);
        getdata;
        V(B-M);
        V(empty);
    repeat
}
```

```

        until false.
    }
        until false
    }

```

**情况 4 多个生产者，多个消费者，N 个 buffer，多次循环存取 buffer，即，即多个生产者不断地进行 putdata 操作，多个消费者不断地进行 getdata 操作。**

(1) 操作规则

只有 buffer 有空间才能进行 putdata 操作；

只有 buffer 有数据才能进行 getdata 操作；

这时 buffer 变成了临界资源，不允许多个消费者和生产者同时对同一个 buffer 进行 getdata 和 putdata 操作。

(2) 操作流程

<生产者>

```

{
    repeat
        判断 buffer 是否有空间，没有则等待；
        是否可操作 buffer；
        putdata；
        设置 buffer 可操作标志；
        设置 buffer 有数据的标志；
    until false
}

```

<消费者>

```

{
    repeat
        判断 buffer 是否有数据，没有则等待；
        是否可操作 buffer；
        getdata；
        设置 buffer 可操作标志；
        设置 buffer 有空间标志；
    until false
}

```

(3) 信号量

full 表示 buffer 是否有数据，初值为 0；

empty 表示 buffer 是否为空，初值为 N；

B-M 表示 buffer 是否可操作，初值为 1。

(4) P、V 操作实现

<生产者>

```

{
    repeat
        P(empty)；
        P(B-M)；
        putdata；
        V(B-M)；
        V(full)；
    repeat

```

<消费者>

```

{
    repeat
        P(full)；
        P(B-M)；
        getdata；
        V(B-M)；
        V(empty)；
    repeat

```

```

        until false
    }
    until false
}

```

#### (5) 改进的 P、V 操作实现

在上述的实现中，putdata 和 getdata 操作都在临界区中，因此多个进程对多个 buffer 的操作是不能并发进行的，进程间并行操作的程度很低。实际上只要保证多个进程同时操作不同 buffer 就可以实现对整个 buffer 的并行操作。因此，只要保证为不同的进程分配不同 buffer，putdata 和 getdata 操作是可以同时进行。这样互斥不是发生在对 buffer 的存取操作上，而是发生在对 buffer 的分配上，这个时间与存取 buffer 的时间相比是较短的，因此减少了进程处于临界区的时间。这里引入 2 个函数：

getE\_buffer(), 返回值是空的 buffer 号；

getD\_buffer(), 返回值是有数据的 buffer 号。

getE\_buffer()和 getD\_buffer()通过将 buffer 转换成循环队列的方法来实现对 buffer 的分配。buffer 设有 Pbuff, Pdata 两个指针，分别指向空闲 buffer 和有数据 buffer 的头，每进行一次 getE\_buffer()和 getD\_buffer(), Pbuff 和 Pdata 两个指针分别向后移动一个位置。

```

GetE_buffer( )
{c=Pbuff
  Pbuff=(Pbuff+1)MOD N;
  Return( c)
}

```

```

getD_data( )
{c=Pdata;
  Pdata=(pdata+1)MOD N;
  Return(c)
}

```

改进的程序描述如下：

```

var mutex.empty,full:semaphore:=1,n,0;
    buffer: array [0,...,n-1] of item;
    Pbuff, Pdata: integer:=0,0;
begin
    parbegin
        producer: begin
            repeat
                ↓
                P(empty);
                P(B_M);
                in:=getE_buffer();
                V(B_M)
                putdata(in);
                V(full);
            until false;
        end
        consumer:begin

```

```
        repeat
            P(full);
            P(B_M);
            out:=getD_buffer();
            V(B_M);
            Getdata(out);
            V(empty);
        until false
    end
    parend
end
```