



Comunicação e Sincronismo entre processos

Prof. Marcos Ribeiro Quinet de Andrade
Universidade Federal Fluminense - UFF
Instituto de Ciência e Tecnologia - ICT

Comunicação entre Processos

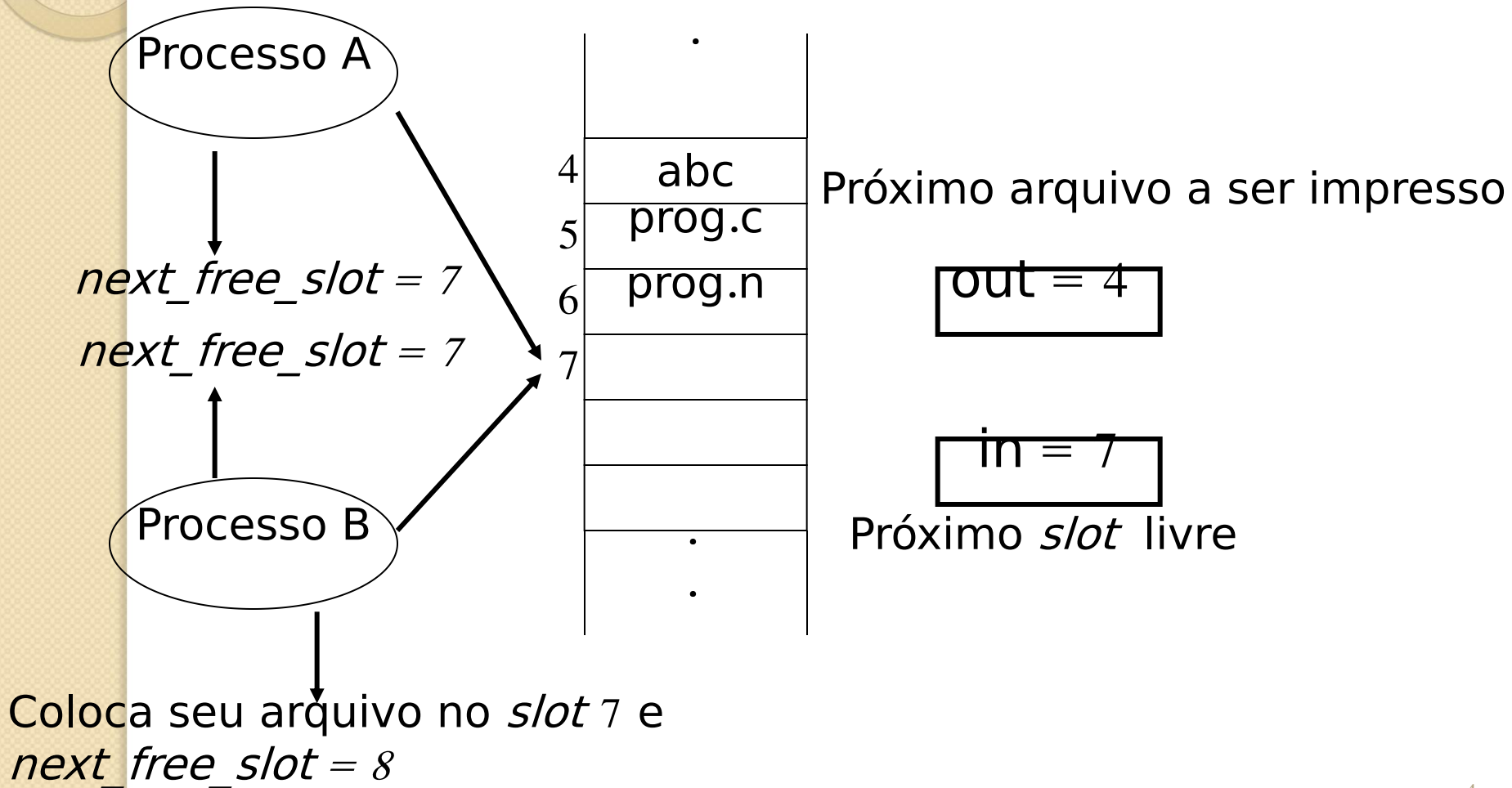
- Processos precisam se comunicar;
- Processos competem por recursos;
- Três aspectos importantes para serem definidos:
 - Como um processo passa informação para outro processo;
 - Como garantir que processos não invadam espaços uns dos outros;
 - Dependência entre processos: sequência adequada de execução;

Comunicação entre Processos

- **Condições de disputa** (*race conditions*): processos acessam recursos compartilhados concorrentemente;
 - Recursos: memória, arquivos, impressoras, discos, variáveis;
- Ex.: Impressão: quando um processo deseja imprimir um arquivo, ele coloca o arquivo em um local especial chamado **spooler** (tabela). Um outro processo, chamado **printer spooler**, checa se existe algum arquivo a ser impresso. Se existe, esse arquivo é impresso e retirado do *spooler*. Imagine dois processos que desejam imprimir um arquivo ao mesmo tempo...

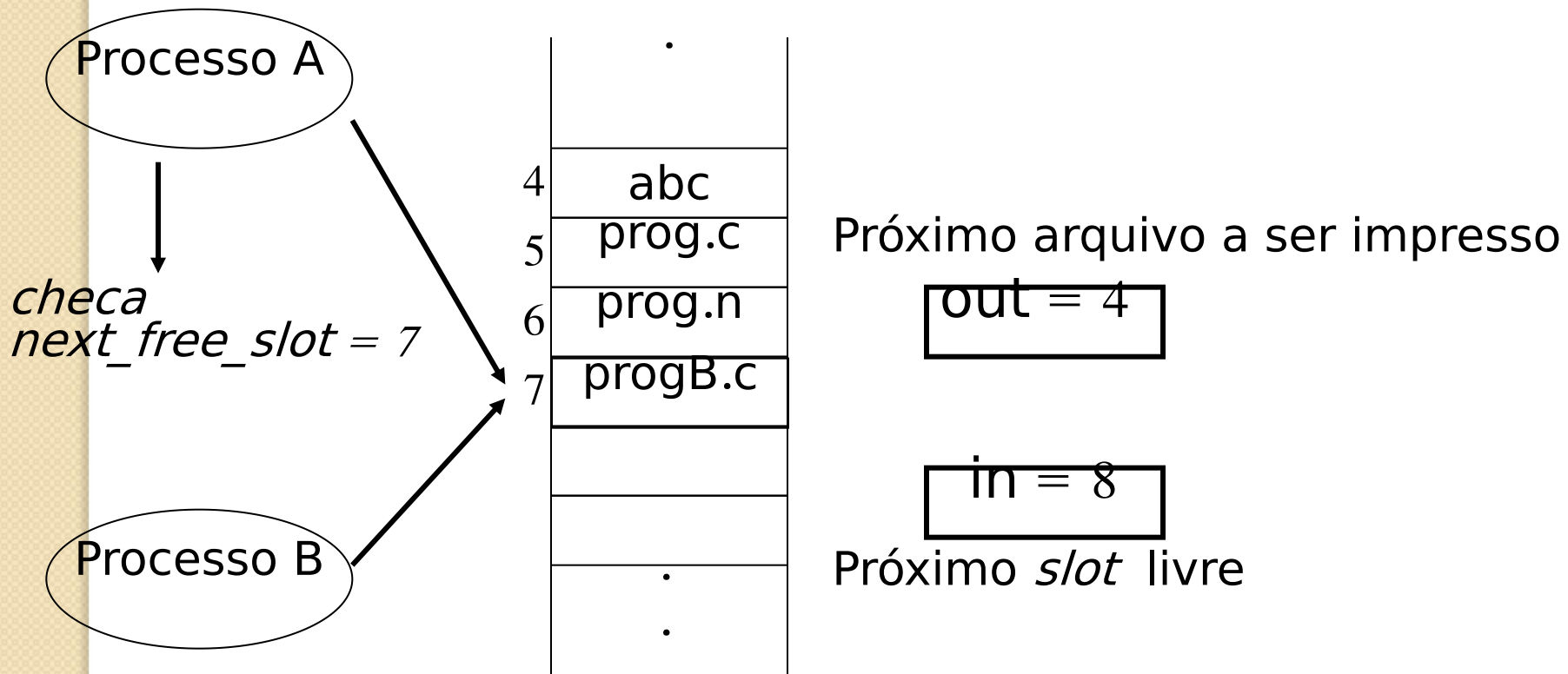
Comunicação entre Processos

Spooler - fila de impressão (*slots*)



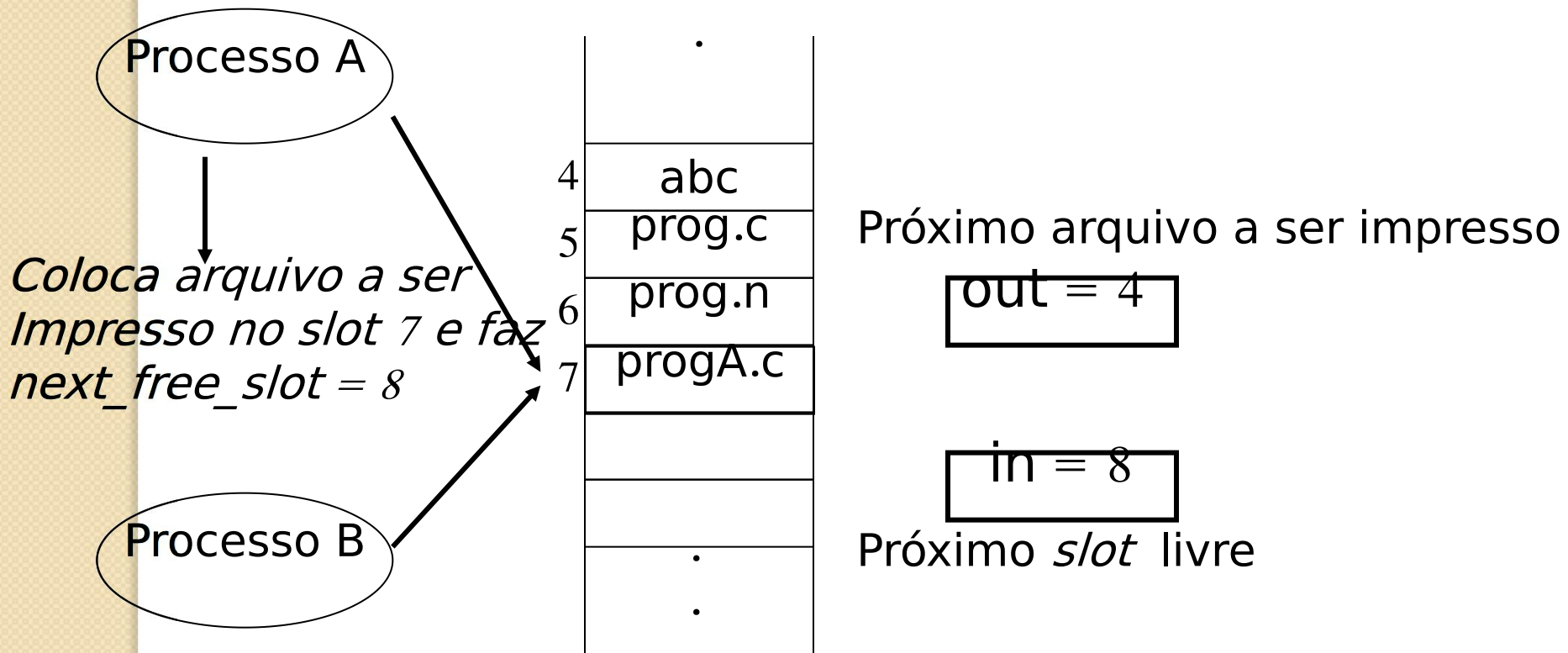
Comunicação entre Processos

Spooler - fila de impressão (*slots*)



Comunicação entre Processos

Spooler - fila de impressão (*slots*)



Processo B nunca receberá sua impressão!!!!

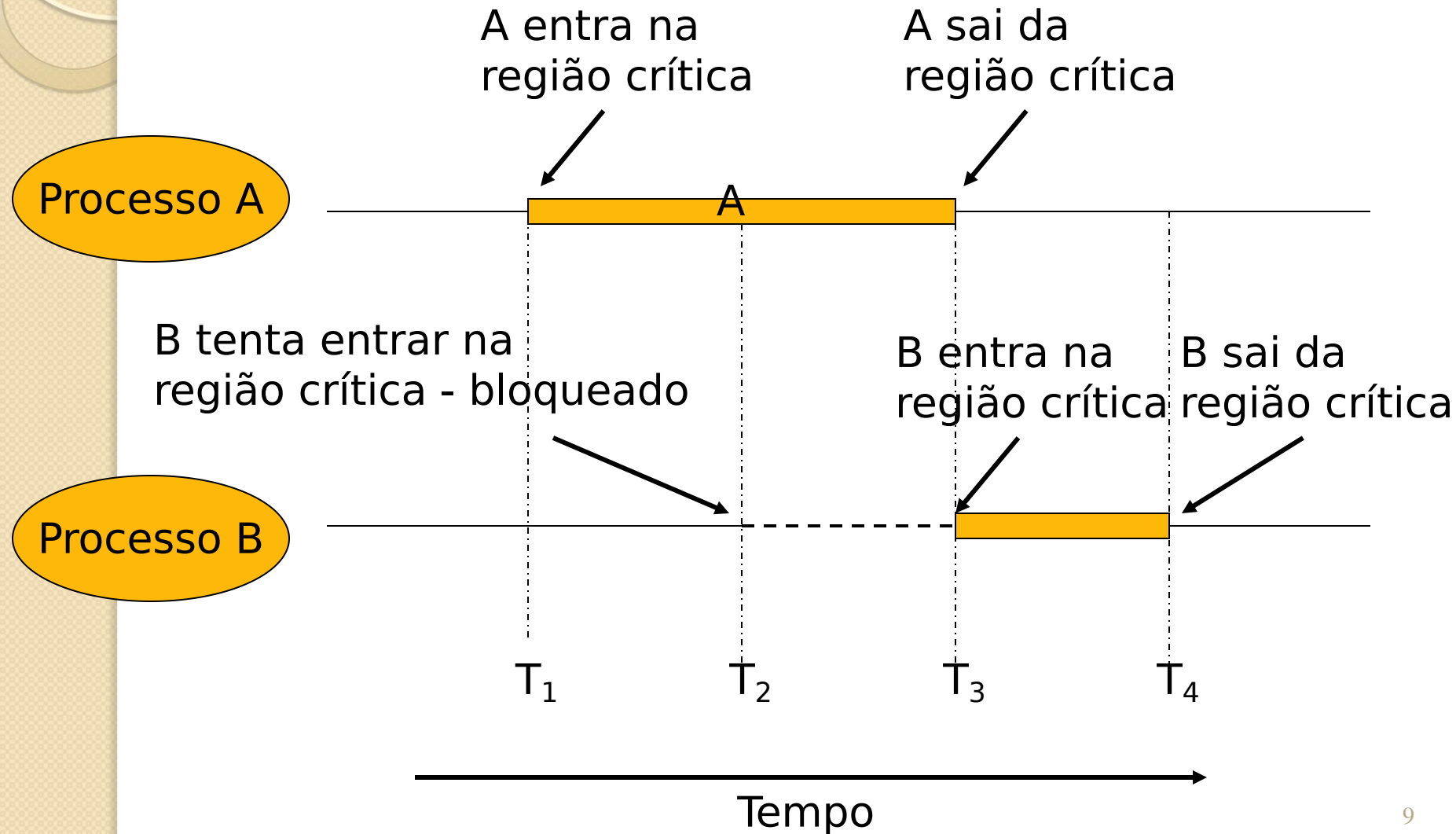
Comunicação entre Processos – Regiões Críticas

- Como solucionar problemas de *condições de disputa*?
 - Proibir que mais de um processo leia ou escreva em recursos compartilhados concorrentemente
 - Recursos compartilhados: regiões críticas;
 - Exclusão mútua: garantir que um processo não terá acesso à uma região crítica quando outro processo está utilizando essa região;

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua

- Quatro condições para uma boa solução:
 1. Dois processos não podem estar simultaneamente em regiões críticas;
 2. Nenhuma restrição deve ser feita com relação à UCP;
 3. Processos que não estão em regiões críticas não podem bloquear outros processos que desejam utilizar regiões críticas;
 4. Processos não podem esperar para sempre para acessarem regiões críticas;

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua



Soluções

- A implementação da exclusão mútua pode ser feita a partir de uma das seguintes técnicas:
 - Espera Ocupada;
 - Primitivas *Sleep/Wakeup*;
 - Semáforos;
 - Monitores;
 - Passagem de Mensagem;

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua

- Espera Ocupada (*Busy Waiting*): constante checagem por algum valor;
- Algumas soluções para exclusão mútua com espera ocupada:
 - Desabilitar interrupções;
 - Variáveis de Travamento (*Lock*);
 - Alternância Estrita (*Strict Alternation*);
 - Solução de Peterson;
 - Instrução TSL.

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua

- Desabilitar interrupções:
 - Processo desabilita todas as suas interrupções ao entrar na região crítica e habilita essas interrupções ao sair dela;
 - Com as interrupções desabilitadas, a UCP não realiza chaveamento entre os processos;
 - **Viola a condição 2** (Nenhuma restrição deve ser feita com relação à UCP);
 - Não é uma solução segura, pois um processo pode não habilitar novamente suas interrupções e não ser finalizado;
 - **Viola a condição 4** (Processos não podem esperar para sempre para acessarem regiões críticas);

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua

- Variáveis *Lock*:
 - O processo que deseja utilizar uma região crítica atribuí um valor a uma variável chamada *lock*;
 - Se a variável está com valor 0 (zero) significa que nenhum processo está na região crítica; Se a variável está com valor 1 (um) significa que existe um processo na região crítica;
 - Apresenta o mesmo problema do exemplo do *spooler de impressão*;

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua

- Variáveis *Lock* - Problema:
 - Suponha que um processo A leia a variável *lock* com valor 0;
 - Antes que o processo A possa alterar a variável para o valor 1, um processo B é escalonado e altera o valor de *lock* para 1;
 - Quando o processo A for escalonado novamente, ele altera o valor de *lock* para 1, e ambos os processos estão na região crítica;
 - Viola a condição 1 (Dois processos não podem estar simultaneamente em regiões críticas);

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua

- Variáveis *Lock*: *lock==0*;

```
while(true){  
    while(lock!=0); //loop  
    lock=1;  
    critical_region();  
    lock=0;  
    non-critical_region();  
}
```

Processo A

```
while(true){  
    while(lock!=0); //loop  
    lock=1;  
    critical_region();  
    lock=0;  
    non-critical_region();  
}
```

Processo B

Comunicação entre Processos - Exclusão Mútua

- Alternância Estrita:
 - Fragmentos de programa controlam o acesso às regiões críticas;
 - Variável turn, inicialmente em 0, estabelece qual processo pode entrar na região crítica;

```
while (TRUE) {  
    while (turn!=0); //loop  
    critical_region();  
    turn = 1;  
    noncritical region();}
```

(Processo A)
turn **0**

```
while (TRUE){  
    while (turn!=1); //loop  
    critical_region();  
    turn = 0;  
    noncritical region();}
```

(Processo B)
turn **1**

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua

Problema da Alternância Estrita:

1. Suponha que o Processo B é mais rápido e sai da região crítica;
2. Ambos os processos estão fora da região crítica e `turn` com valor 0;
3. O processo A termina antes de executar sua região não crítica e retorna ao início do *loop*; Como o `turn` está com valor zero, o processo A entra novamente na região crítica, enquanto o processo B ainda está na região não crítica;
4. Ao sair da região crítica, o processo A atribui o valor 1 à variável `turn` e entra na sua região não crítica;

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua

- Problema da Alternância Estrita:
 5. Novamente ambos os processos estão na região não crítica e a variável turn está com valor 1;
 6. Quando o processo A tenta novamente entrar na região crítica, não consegue, pois turn ainda está com valor 1;
 7. Assim, o processo A fica bloqueado pelo processo B que NÃO está na sua região crítica, violando a condição 3;

Comunicação entre Processos – Exclusão Mútua

- Solução de Peterson
 - Melhoria sobre o modelo de alternância estrita
 - Uma variável é utilizada para bloquear a entrada de um processo na região crítica quando um outro processo está na região;
 - Essa variável é compartilhada pelos processos (0 e 1) que concorrem pelo uso da região crítica;
 - Se um processo estiver interessado em entrar na região crítica, ele indica esta intenção para os demais processos e ficará esperando;
 - Torna-se complexo para uma maior quantidade de processos

Comunicação entre Processos – Solução de Peterson

```
#define FALSE 0
#define TRUE 1
#define N 2

int turn;
int interested[N];

void enter_region(int process)
{
    int other;

    other = 1 - process;
    interested[process] = TRUE;
    turn = process;
    while (turn == process) && interested[other] == TRUE) ;
}

void leave_region(int process)
{
    interested[process] = FALSE;
}
```

Comunicação entre Processos – *Test and Set Lock*

- A instrução TSL utiliza registradores do hardware;
 - TSL RX, LOCK; (lê o conteúdo de **lock** em RX, e armazena um valor diferente de zero (0) em **lock** – operação indivisível);
 - **Lock** é compartilhada
 - Se **lock**=0, então região crítica “liberada”.
 - Se **lock**<10, então região crítica “ocupada”.

enter_region:

TSL REGISTER, LOCK	Copia lock para reg. e lock=1
CMP REGISTER, #0	lock valia zero?
JNE enter_region	Se sim, entra na região crítica, Se não, continua no laço
RET	Retorna para o processo que a chamou

leave_region

MOVE LOCK, #0	lock=0
RET	Retorna para o processo que a chamou

Comunicação entre Processos – Primitivas *Sleep/Wakeup*

- Todas as soluções apresentadas utilizam espera ocupada: processos ficam em estado de espera (*looping*) até que possam utilizar a região crítica:
 - Consome tempo de processamento da UCP;
 - Pode levar a situações inesperadas;

Comunicação entre Processos – Primitivas *Sleep/Wakeup*

- Para solucionar esse problema de espera, um par de primitivas *Sleep* e *Wakeup* é utilizado para fazer o BLOQUEIO E DESBLOQUEIO de processos.
- A primitiva *Sleep* é uma chamada de sistema que bloqueia o processo que a chamou, ou seja, suspende a execução de tal processo até que outro processo o “acorde”;
- A primitiva *Wakeup* é uma chamada de sistema que “acorda” um determinado processo;
- Ambas as primitivas possuem dois parâmetros: o processo sendo manipulado e um endereço de memória para realizar a correspondência entre uma primitiva *Sleep* com sua correspondente *Wakeup*;

Comunicação entre Processos – Primitivas *Sleep/Wakeup*

- Problemas que podem ser solucionados com o uso dessas primitivas:
 - Problema do Produtor/Consumidor (*bounded buffer* ou *buffer limitado*): dois processos compartilham um *buffer* de tamanho fixo. O processo produtor coloca dados no *buffer* e o processo consumidor retira dados do *buffer*;
 - Problemas:
 - Produtor deseja colocar dados quando o *buffer* ainda está cheio;
 - Consumidor deseja retirar dados quando o *buffer* está vazio;
 - Solução: colocar os processos para “dormir”, até que eles possam ser executados;

Comunicação entre Processos – Primitivas *Sleep/Wakeup*

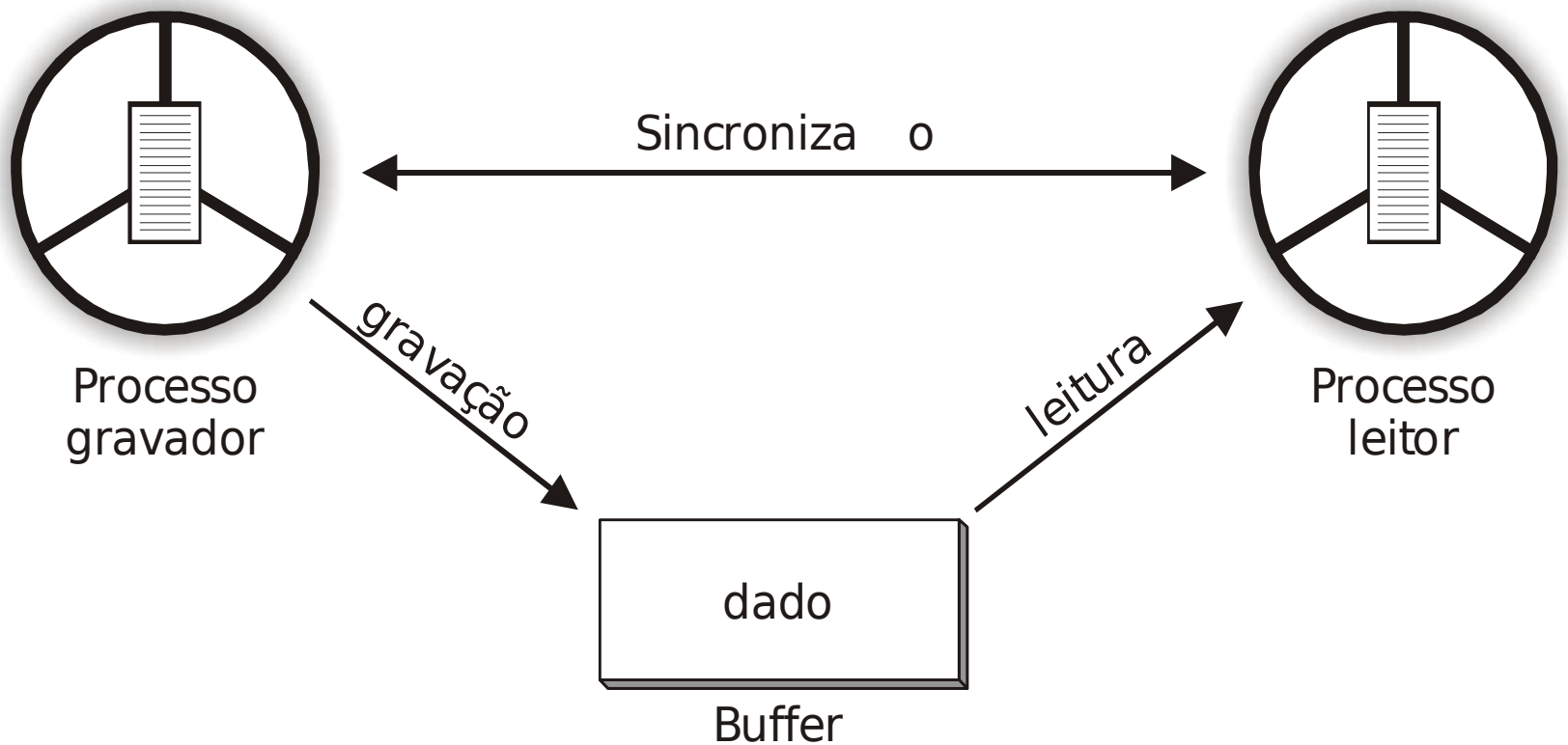
- Buffer: uma variável count controla a quantidade de dados presente no *buffer*.
- Produtor: Antes de colocar dados no *buffer*, o processo produtor checa o valor dessa variável. Se a variável está com valor máximo, o processo produtor é colocado para dormir. Caso contrário, o produtor coloca dados no *buffer* e o incrementa.

Comunicação entre Processos – Primitivas *Sleep/Wakeup*

- Consumidor: Antes de retirar dados no *buffer*, o processo consumidor checa o valor da variável count para saber se ela está com 0 (zero). Se está, o processo vai “dormir”, senão ele retira os dados do *buffer* e decrementa a variável;

Comunicação entre Processos

Sincronização Produtor-Consumidor



Comunicação entre Processos – Primitivas *Sleep/Wakeup*

```
# define N 100
int count = 0;

void producer(void)
{
    int item;

    while (TRUE) {
        item = produce_item();
        if (count == N)
            sleep();
        insert_item(item);
        count = count + 1;
        if (count == 1)
            wakeup(consumer)
    }
}
```

```
void consumer(void)
{
    int item;

    while (TRUE) {
        if (count == 0)
            sleep();
        item = remove_item();
        count = count - 1;
        if (count == N - 1)
            wakeup(producer)
        consume_item(item);
    }
}
```

Comunicação entre Processos – Primitivas *Sleep/Wakeup*

- **Problemas desta solução: Acesso à variável count é irrestrita**
 - O *buffer* está vazio e o consumidor acabou de checar a variável count com valor 0;
 - O escalonador (por meio de uma interrupção) decide que o processo produtor será executado; Então o processo produtor insere um item no *buffer* e incrementa a variável count com valor 1; Imaginando que o processo consumidor está dormindo, o processo produtor envia um sinal de *wakeup* para o consumidor;
 - No entanto, o processo consumidor não está dormindo, e não recebe o sinal de *wakeup*;

Comunicação entre Processos – Primitivas *Sleep/Wakeup*

- Assim que o processo consumidor é executado novamente, a variável *count* já tem o valor zero; Nesse instante, o consumidor é colocado para dormir, pois acha que não existem informações a serem lidas no *buffer*;
- Assim que o processo produtor acordar, ele insere outro item no *buffer* e volta a dormir. Ambos os processos dormem para sempre...
- Solução: um *bit* de controle recebe um valor *true* quando um sinal é enviado para um processo que não está dormindo.
 - No entanto, no caso de existirem vários pares de processos, vários *bits* devem ser criados, sobrecarregando o sistema.

Comunicação entre Processos – Semáforos

- Idealizados por E. W. Dijkstra (1965);
- Variável inteira que armazena o número de sinais *wakeups* enviados;
- Um semáforo pode ter valor 0 quando não há sinal armazenado ou um valor positivo referente ao número de sinais armazenados;
- Duas primitivas de chamadas de sistema: *down (sleep)* e *up (wake)*;
- Originalmente P (*down*) e V (*up*) em holandês;

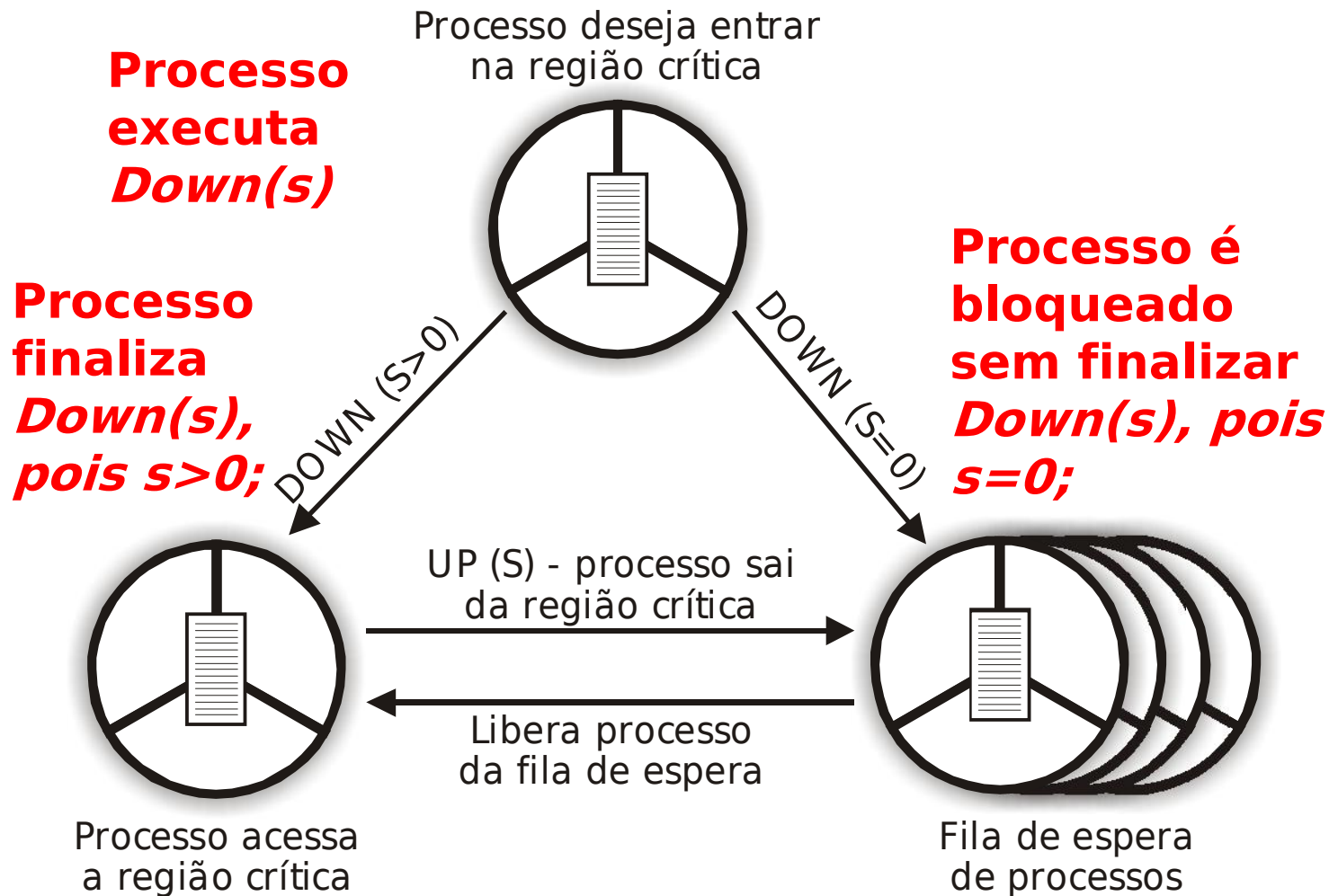
Comunicação entre Processos – Semáforos

- **Down:** verifica se o valor do semáforo é maior do que 0; se for, o semáforo é decrementado; se o valor for 0, o processo é colocado para dormir sem completar sua operação de **down**;
- Todas essas ações são chamadas de **ações atômicas**;
 - **Ações atômicas** garantem que quando uma operação no semáforo está sendo executada, nenhum processo pode acessar o semáforo até que a operação seja finalizada ou bloqueada;

Comunicação entre Processos – Semáforos

- **Up:** incrementa o valor do semáforo, fazendo com que algum processo que esteja dormindo possa terminar de executar sua operação **down**;
- **Semáforo Mutex:** garante a exclusão mútua, não permitindo que os processos acessem uma região crítica ao mesmo tempo
 - Também chamado de semáforo binário

Comunicação entre Processos – Semáforo Binário



Comunicação entre Processos – Semáforos

- Problema produtor/consumidor: resolve o problema de perda de sinais enviados;
- Solução utiliza três semáforos:
 - *Full*: conta o número de *slots* no *buffer* que estão ocupados; iniciado com 0; resolve sincronização;
 - *Empty*: conta o número de *slots* no *buffer* que estão vazios; iniciado com o número total de *slots* no *buffer*; resolve sincronização;
 - *Mutex*: garante que os processos produtor e consumidor não acessem o *buffer* ao mesmo tempo; iniciado com 1; também chamado de semáforo binário; Permite a exclusão mútua;

Comunicação entre Processos – Semáforos

```
# include "prototypes.h"  
# define N 100
```

```
typedef int semaphore;  
semaphore mutex = 1;  
semaphore empty = N;  
semaphore full = 0;
```

```
void producer (void){  
    int item;  
    while (TRUE){  
        produce_item(&item);  
        down(&empty);  
        down(&mutex);  
        enter_item(item);  
        up(&mutex);  
        up(&full);  
    }  
}
```

```
void consumer (void){  
    int item;  
    while (TRUE){  
        down(&full);  
        down(&mutex);  
        remove_item(item);  
        up(&mutex);  
        up(&empty);  
        consume_item(item);  
    }  
}
```

Comunicação entre Processos – Semáforos

- Problema: erro de programação pode gerar um *deadlock*;
 - Suponha que o código seja trocado no processo produtor;

..	..
down(&empty);	down(&mutex);
down(&mutex);	down(&empty);
..	..

- Se o *buffer* estiver cheio, o produtor será bloqueado com $\text{mutex} = 0$; Assim, a próxima vez que o consumidor tentar acessar o *buffer*, ele tenta executar um `down` sobre o `mutex`, ficando também bloqueado.

Comunicação entre Processos – Monitores

- Idealizado por Hoare (1974) e Brinch Hansen (1975)
- **Monitor**: primitiva (unidade básica de sincronização) de alto nível para sincronizar processos:
 - Conjunto de procedimentos, variáveis e estruturas de dados agrupados em um único módulo ou pacote;
- Somente um processo pode estar ativo dentro do monitor em um mesmo instante; outros processos ficam bloqueados até que possam estar ativos no monitor;

Comunicação entre Processos – Monitores

```
monitor example  
int i;  
condition c;  
  
procedure A();  
.  
end;  
procedure B();  
.  
end;  
end monitor;
```

Estrutura básica de um Monitor

Dependem da linguagem de programação; o Compilador é que garante a exclusão mútua;

Java possui este recurso;

Todos os recursos compartilhados entre processos devem estar implementados **dentro** do **Monitor**.

Comunicação entre Processos – Monitores

- Execução:
 - Chamada a uma rotina do monitor;
 - As instruções iniciais fazem um teste para detectar se um outro processo está ativo dentro do monitor;
 - Se positivo, o processo novo ficará bloqueado até que o outro processo deixe o monitor;
 - Caso contrário, o processo novo executa as rotinas no **monitor**;

Comunicação entre Processos – Monitores

- *Condition Variables (condition)*: variáveis que indicam uma condição;
- Operações Básicas: *WAIT e SIGNAL*
 - *wait (condition)*: bloqueia o processo;
 - *signal (condition)*: “acorda” o processo que executou um *wait* na variável *condition* e foi bloqueado;

Comunicação entre Processos – Monitores

- Variáveis condicionais não são contadores, portanto, não acumulam sinais;
- Se um sinal é enviado sem ninguém (processo) estar esperando, o sinal é perdido;
- Assim, um comando WAIT deve vir antes de um comando SIGNAL.

Comunicação entre Processos – Monitores

- Como evitar dois processos ativos no monitor ao mesmo tempo?
 - (1) Hoare: colocar o processo mais recente para rodar, suspendendo o outro!!! (*signalizar e esperar*)
 - (2) Hansen: um processo que executa um SIGNAL deve deixar o monitor imediatamente;
 - O comando SIGNAL deve ser o último de um procedimento do monitor;
- A condição (2) é mais simples e mais fácil de se implementar.

Comunicação entre Processos – Monitores

```
monitor ProducerConsumer
  condition full, empty;
  integer count;
  procedure insert(item: integer);
  begin
    if count = N then wait(full);
    insert_item(item);
    count := count + 1;
    if count = 1 then signal(empty)
  end;
  function remove: integer;
  begin
    if count = 0 then wait(empty);
    remove = remove_item;
    count := count - 1;
    if count = N - 1 then signal(full)
  end;
  count := 0;
end monitor;
```

```
procedure producer;
begin
  while true do
  begin
    item = produce_item;
    ProducerConsumer.insert(item)
  end
end;
procedure consumer;
begin
  while true do
  begin
    item = ProducerConsumer.remove;
    consume_item(item)
  end
end;
```

Comunicação entre Processos – Monitores

- A exclusão mútua automática dos procedimentos do monitor garante que, por exemplo, se o produtor dentro de um procedimento do monitor descobrir que o buffer está cheio, esse produtor será capaz de terminar a operação de WAIT sem se preocupar, pois o consumidor não estará ativo dentro do monitor até que WAIT tenha terminado e o produtor tenha sido marcado como não mais executável;

Comunicação entre Processos – Monitores

- Limitações de semáforos e monitores:
 - Ambos são boas soluções somente para CPUs com memória compartilhada. Não são boas soluções para sistema distribuídos;
 - Nenhuma das soluções provê troca de informações entre processo que estão em diferentes máquinas;
 - Monitores dependem de uma linguagem de programação – poucas linguagens suportam Monitores;

Comunicação entre Processos – Passagem de Mensagem

- Provê troca de mensagens entre processos rodando em máquinas diferentes;
- Utiliza-se de duas primitivas de chamadas de sistema: ***send*** e ***receive***;

Comunicação entre Processos – Passagem de Mensagem

- Podem ser implementadas como procedimentos:
 - *send (destination,&message);*
 - *receive (source,&message);*
- O procedimento `send` envia para um determinado destino uma mensagem, enquanto que o procedimento `receive` recebe essa mensagem em uma determinada fonte; Se nenhuma mensagem está disponível, o procedimento `receive` é bloqueado até que uma mensagem chegue.

Comunicação entre Processos – Passagem de Mensagem

- Problemas desta solução:
 - Mensagens são enviadas para/por máquinas conectadas em rede; assim mensagens podem se perder ao longo da transmissão;
 - Mensagem especial chamada ***acknowledgement***: o procedimento receive envia um ***acknowledgement*** para o procedimento send. Se esse ***acknowledgement*** não chega no procedimento send, esse procedimento retransmite a mensagem já enviada;

Comunicação entre Processos – Passagem de Mensagem

- Problemas:
 - A mensagem é recebida corretamente, mas o ***acknowledgement*** se perde.
 - Então o *receive* deve ter uma maneira de saber se uma mensagem recebida é uma retransmissão
 - cada mensagem enviada pelo *send* possui uma identificação – sequência de números. Assim, ao receber uma nova mensagem, o *receive* verifica essa identificação, se ela for semelhante a de alguma mensagem já recebida, o *receive* descarta a mensagem!

Comunicação entre Processos – Passagem de Mensagem

- Problemas:
 - Desempenho: copiar mensagens de um processo para o outro é mais lento do que operações com semáforos e monitores;
 - Autenticação e segurança;

Comunicação entre Processos – Passagem de Mensagem

```
#define N 100                                /* number of slots in the buffer */

void producer(void)
{
    int item;
    message m;                               /* message buffer */

    while (TRUE) {
        item = produce_item();               /* generate something to put in buffer */
        receive(consumer, &m);              /* wait for an empty to arrive */
        build_message(&m, item);            /* construct a message to send */
        send(consumer, &m);                 /* send item to consumer */
    }
}

void consumer(void)
{
    int item, i;
    message m;

    for (i = 0; i < N; i++) send(producer, &m); /* send N empties */
    while (TRUE) {
        receive(producer, &m);              /* get message containing item */
        item = extract_item(&m);            /* extract item from message */
        send(producer, &m);                 /* send back empty reply */
        consume_item(item);                 /* do something with the item */
    }
}
```

Comunicação entre Processos

Outros mecanismos

- RPC – *Remote Procedure Call*
 - Rotinas que permitem comunicação de processos em diferentes máquinas;
 - Chamadas remotas;
- MPI – *Message-passing Interface*;
 - Sistemas paralelos;
- RMI Java – *Remote Method Invocation*
 - Permite que um objeto ativo em uma máquina virtual Java possa interagir com objetos de outras máquinas virtuais Java, independentemente da localização dessas máquinas virtuais;
- Web Services
 - Permite que serviços sejam compartilhados através da Web

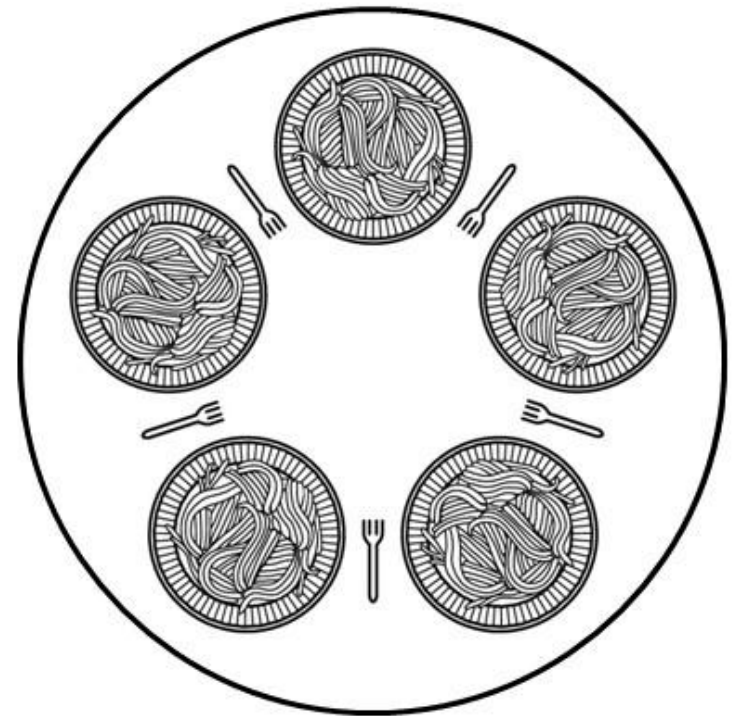
Comunicação entre Processos

Outros mecanismos

- *Pipe:*
 - Permite a criação de filas de processos;
 - **ps -ef | grep produtor_consumidor;**
 - Saída de um processo é a entrada de outro;
 - Existe enquanto o processo existir;
- *Named pipe:*
 - Extensão de pipe;
 - Continua existindo mesmo depois que o processo terminar;
 - Criado com chamadas de sistemas;
- *Socket:*
 - Par endereço IP e porta utilizado para comunicação entre processos em máquinas diferentes;
 - Host X (192.168.1.1:1065) Server Y (192.168.1.2:80);

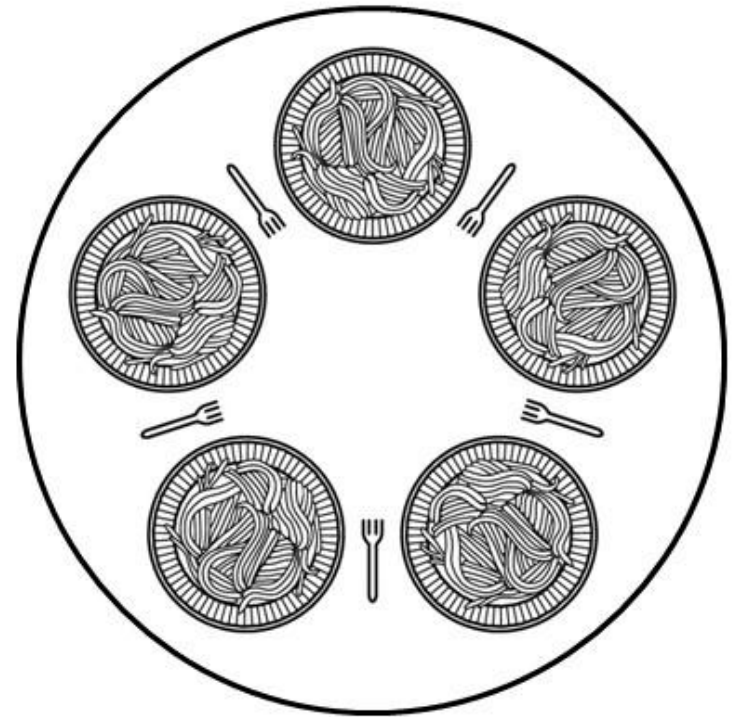
Problemas clássicos de comunicação entre processos

- Problema do Jantar dos Filósofos
 - Cinco filósofos desejam comer espaguete; No entanto, para poder comer, cada filósofo precisa utilizar dois garfo e não apenas um. Portanto, os filósofos precisam compartilhar o uso do garfo de forma sincronizada.
 - Uma versão atualizada modifica o espaguete por arroz e os garfos por hashis, eliminando a controvérsia de usar dois garfos para comer o espaguete
 - Os filósofos comem e pensam;



Problemas clássicos de comunicação entre processos

- Problemas que devem ser evitados:
 - *Deadlock* - todos os filósofos pegam um garfo ao mesmo tempo;
 - *Starvation* - os filósofos fiquem indefinidamente pegando garfos simultaneamente;



Solução 1 para Filósofos (1/2)

```
#define N 5                                     /* number of philosophers */

void philosopher(int i)                         /* i: philosopher number, from 0 to 4 */
{
    while (TRUE) {
        think();                               /* philosopher is thinking */
        take_fork(i);                          /* take left fork */
        take_fork((i+1) % N);                 /* take right fork; % is modulo operator */
        eat();                                 /* yum-yum, spaghetti */
        put_fork(i);                          /* put left fork back on the table */
        put_fork((i+1) % N);                 /* put right fork back on the table */
    }
}
```

Solução 1 para Filósofos (2/2)

- Problemas da solução 1:
 - Execução do `take_fork(i)`: Se todos os filósofos pegarem o garfo da esquerda, nenhum pega o da direita: Deadlock;
- Se modificar a solução (mudança 1):
 - Verificar antes se o garfo da direita está disponível. Se não está, devolve o da esquerda e começa novamente: Starvation (*Inanição*);
 - Tempo fixo ou tempo aleatório (rede Ethernet);
 - Serve para sistemas não-críticos;

Solução 1 para Filósofos (2/2)

- Se modificar a solução (mudança 2):

```
#define N 5                                     /* number of philosophers */
semaphore mutex = 1;                         /* i: philosopher number, from 0 to 4 */
void philosopher(int i)
{
    while (TRUE) {
        think();
        down(&mutex); /* philosopher is thinking */
        take_fork(i); /* take left fork */
        take_fork((i+1) % N); /* take right fork; % is modulo operator */
        eat(); /* yum-yum, spaghetti */
        put_fork(i); /* put left fork back on the table */
        put_fork((i+1) % N); /* put right fork back on the table */
    }
up(&mutex);
}
```

Somente um filósofo come!

Solução 2 para Filósofos usando Semáforos (1/3)

- Não apresenta:
 - *Deadlocks*;
 - *Starvation*;
- Permite o máximo de “paralelismo”;

Solução 2 para Filósofos usando Semáforos (2/3)

```
#define N          5          /* number of philosophers */
#define LEFT      (i+N-1)%N  /* number of i's left neighbor */
#define RIGHT     (i+1)%N    /* number of i's right neighbor */
#define THINKING  0          /* philosopher is thinking */
#define HUNGRY    1          /* philosopher is trying to get forks */
#define EATING    2          /* philosopher is eating */
typedef int semaphore;      /* semaphores are a special kind of int */
int state[N];              /* array to keep track of everyone's state */
semaphore mutex = 1;       /* mutual exclusion for critical regions */
semaphore s[N];           /* one semaphore per philosopher */

void philosopher(int i)    /* i: philosopher number, from 0 to N-1 */
{
    while (TRUE) {        /* repeat forever */
        think();          /* philosopher is thinking */
        take_forks(i);    /* acquire two forks or block */
        eat();            /* yum-yum, spaghetti */
        put_forks(i);     /* put both forks back on table */
    }
}
```

Solução 2 para Filósofos usando Semáforos (3/3)

```
void take_forks(int i) /* i: philosopher number, from 0 to N-1 */
{
    down(&mutex); /* enter critical region */
    state[i] = HUNGRY; /* record fact that philosopher i is hungry */
    test(i); /* try to acquire 2 forks */
    up(&mutex); /* exit critical region */
    down(&s[i]); /* block if forks were not acquired */
}

void put_forks(i) /* i: philosopher number, from 0 to N-1 */
{
    down(&mutex); /* enter critical region */
    state[i] = THINKING; /* philosopher has finished eating */
    test(LEFT); /* see if left neighbor can now eat */
    test(RIGHT); /* see if right neighbor can now eat */
    up(&mutex); /* exit critical region */
}

void test(i) /* i: philosopher number, from 0 to N-1 */
{
    if (state[i] == HUNGRY && state[LEFT] != EATING && state[RIGHT] != EATING) {
        state[i] = EATING;
        up(&s[i]);
    }
}
```

Exclusão Mútua

Problema dos Leitores/Escritores

- O problema dos Leitores e Escritores modela o acesso compartilhado a uma base de dados. Processos leitores e processos escritores competem por um acesso a essa base.
- É possível que vários processos leitores acessem a base ao mesmo tempo, no entanto, quando um processo escritor está escrevendo (modificando) a base de dados, nenhum outro processo pode realizar um acesso, nem mesmo um processo leitor.

Problema dos Leitores/Escritores

```
typedef int semaphore;  
semaphore mutex = 1;  
semaphore db = 1;  
int rc = 0;
```

```
void reader(void)  
{  
    while (TRUE) {  
        down(&mutex);  
        rc = rc + 1;  
        if (rc == 1) down(&db);  
        up(&mutex);  
        read_data_base();  
        down(&mutex);  
        rc = rc - 1;  
        if (rc == 0) up(&db);  
        up(&mutex);  
        use_data_read();  
    }  
}
```

```
void writer(void)  
{  
    while (TRUE) {  
        think_up_data();  
        down(&db);  
        write_data_base();  
        up(&db);  
    }  
}
```


Problema do Barbeiro

- Na barbearia há um barbeiro, uma cadeira de barbeiro e n cadeiras para os clientes esperarem para ser atendidos. Quando não há clientes, o barbeiro senta-se na cadeira do barbeiro e dorme. Quando um cliente chega, ele precisa acordar o barbeiro para ser atendido.
- Se outros clientes chegarem enquanto o barbeiro estiver ocupado cortando o cabelo de algum cliente, eles se sentam se houver cadeiras disponíveis para clientes, senão eles vão embora se todas as cadeiras para clientes estiverem ocupadas.

Problema do Barbeiro



```
#define CHAIRS 5                                /* # chairs for waiting customers */

typedef int semaphore;                          /* use your imagination */

semaphore customers = 0;                       /* # of customers waiting for service */
semaphore barbers = 0;                        /* # of barbers waiting for customers */
semaphore mutex = 1;                          /* for mutual exclusion */
int waiting = 0;                              /* customers are waiting (not being cut) */

void barber(void)
{
    while (TRUE) {
        down(&customers);                      /* go to sleep if # of customers is 0 */
        down(&mutex);                          /* acquire access to 'waiting' */
        waiting = waiting - 1;                 /* decrement count of waiting customers */
        up(&barbers);                          /* one barber is now ready to cut hair */
        up(&mutex);                            /* release 'waiting' */
        cut_hair( );                          /* cut hair (outside critical region) */
    }
}

void customer(void)
{
    down(&mutex);                              /* enter critical region */
    if (waiting < CHAIRS) {                   /* if there are no free chairs, leave */
        waiting = waiting + 1;                /* increment count of waiting customers */
        up(&customers);                        /* wake up barber if necessary */
        up(&mutex);                            /* release access to 'waiting' */
        down(&barbers);                        /* go to sleep if # of free barbers is 0 */
        get_haircut( );                       /* be seated and be serviced */
    } else {
        up(&mutex);                            /* shop is full; do not wait */
    }
}
```