

Primjer s jezgrinim funkcijama

D1 {
 ponavljaaj {
 PostaviOSEM(1)
 Zakasni(3)
 ZapočniUI(1)
 }
}

D2 {
 ponavljaaj {
 ČekajOSEM(1)
 ZapočniUI(2)
 PostaviBSEM(2)
 }
}

D3 {
 ponavljaaj {
 ČekajBSEM(2)
 Zakasni(5)
 }
}

D4 {
 ponavljaaj {
 radi nešto
 }
}

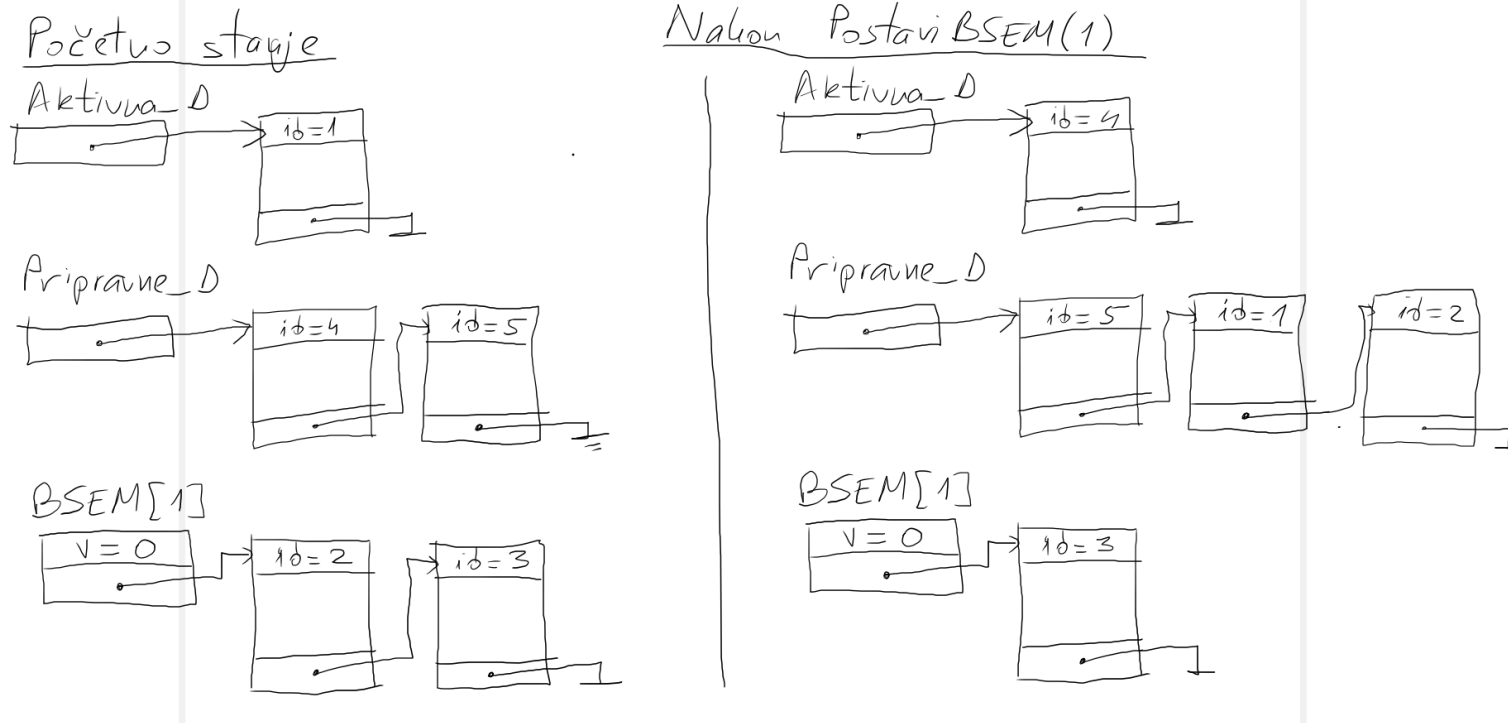
Početne vrijednosti svi semafora su 0, trajanje UI operacija su dva otkucaja sata.
Redovi pripravnih i semafora su prioritetni redovi. Indeks dretve predstavlja njen prioritet, manji indeks označava veći prioritet (u ovom primjeru).

Rješenje (tablično)

	početno stanje												
Aktivna_D	1	1	2	2	3	4	4	4	2	2	3	4	1
Pripravne_D	2 3 4	2 3 4	3 4	3 4	4	-	-	-	4	3 4	4	-	4
Odgodene_D	-	-	1 ³	1 ³	1 ³	1 ³	1 ²	1 ¹	1 ¹	1 ¹	1 ¹	1 ¹ 3 ⁴	3 ⁴
red UI[1]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
red UI[2]	-	-	-	-	2	2	2	2	-	-	-	-	-
OSEM[1]	- (.v=0)	- (.v=1)	- (.v=1)	- (.v=0)	- (.v=0)	- (.v=0)	- (.v=0)	- (.v=0)	- (.v=0)	- (.v=0)	2 (.v=0)	2 (.v=0)	2 (.v=0)
BSEM[2]	- (.v=0)	- (.v=0)	- (.v=0)	- (.v=0)	- (.v=0)	3 (.v=0)	3 (.v=0)	3 (.v=0)	3 (.v=0)	- (.v=0)	(.v=0)	(.v=0)	(.v=0)
iduća jezgrina funkcija	D1: PostaviOSEM(1)	D1: Zakasni(3)	D2: ČekajOSEM(1)	D2: ZapočniUI(2)	D3 ČekajBSEM(2)	prekid_sata	prekid_sata	PrekidUI(2)	D2 PostaviBSEM(2)	D2 ČekajOSEM(1)	D3 Zakasni(5)	prekid_sata	D1 ZapočniUI(1)

Zadatak 5.4: Strukture podataka jezgre

U promatranom trenutku stanje sustava je sljedeće: dretva 1 je aktivna; dretve 2 i 3 su u redu binarnog semafora 1 te dretve 4 i 5 su u redu pripravnih dretvi. Ako tada dretva 1 pozove jezgrinu funkciju PostaviBSem(1), kako će izgledati struktura podataka jezgre NAKON poziva? Svi redovi organizirani su po redu prispjeća (FIFO).



Prije poziva PostaviBSem(1):

Aktivna_D: 1
Red Pripravne_D: 4, 5
Red BSEM[1]: 2, 3

Međurezultati:

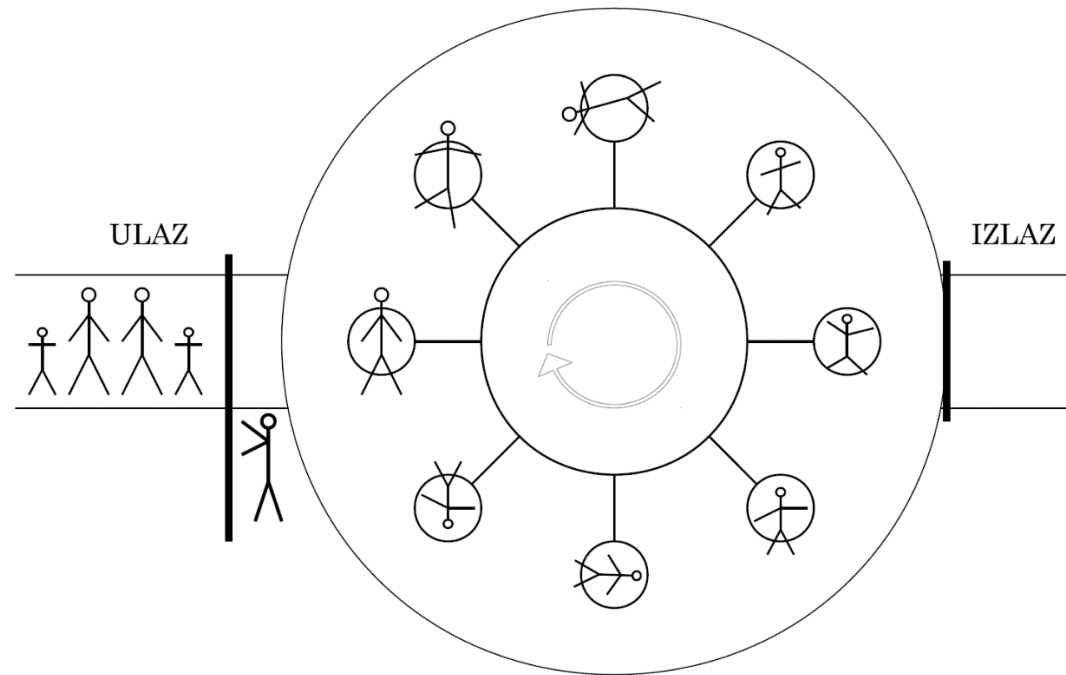
- -
4,5,1 4,5,1,2
2,3 3

Poslije poziva PostaviBSem(1):

Aktivna_D: 4
Red Pripravne_D: 5, 1, 2
Red BSEM[1]: 3

Zadatak 5.5: Vrtuljak

Modelirati vrtuljak s dva tipa dretvi: dretvama *posjetitelj* (koje predstavljaju posjetitelje koji žele na vožnju) te dretvom *vrtuljak*. Dretvama *posjetitelj* se ne smije dozvoliti ukrcati na vrtuljak kada više nema praznih mjesta (koristiti pomoćnu varijablu BR_MJESTA), a pokrenuti vrtuljak tek kada je pun. Za sinkronizaciju koristiti opće semafore i dodatne varijable.



```

Dretva posjetitelj() {
    ČekajOSem(vrtuljak);
    uđi i sjedi;
    PostaviOSem(sjeo);

    ČekajOSem(kraj);
    ustani i izađi;
    PostaviOSem(izašao);
}

```

```

Dretva vrtuljak() {
    dok je(1) {
        for (i = 1 do BR_MJESTA)
            PostaviOSem(vrtuljak);
        for (i = 1 do BR_MJESTA)
            ČekajOSem(sjeo);

        pokreni vrtuljak;
        zaustavi vrtuljak;

        for (i = 1 do BR_MJESTA)
            PostaviOSem(kraj);
        for (i = 1 do BR_MJESTA)
            ČekajOSem(izašao);
    }
}

```

Početne vrijednosti: svi su semafori neprolazni i imaju vrijednost 0