

**Prueba final, parte 2 - Clave a**  
**Concurrencia**  
 2011-2012 - Primer semestre  
 Dpto. de Lenguajes, Sistemas Informáticos e Ingeniería de Software

## Normas

Este es un cuestionario que consta de **4 preguntas** en **4 páginas**. Todas las preguntas son **preguntas de respuesta simple** excepto la pregunta 4 que es una **pregunta de desarrollo**. La puntuación total del examen es de **10 puntos**. La duración total es de **una hora**. El examen debe contestarse en las **hojas de respuestas**. No olvidéis rellenar **apellidos, nombre y DNI** en cada hoja de respuesta.

**Sólo hay una respuesta válida a cada pregunta de respuesta simple**. Toda pregunta en que se marque más de una respuesta se considerará incorrectamente contestada. Toda pregunta incorrectamente contestada restará del examen una cantidad de puntos igual a la puntuación de la pregunta dividido por el número de alternativas ofrecidas en la misma.

## Cuestionario

(2 puntos) 1. A continuación se muestra una implementación de este recurso:

**C-TAD** Alarma

**OPERACIONES**

**ACCIÓN** Notificar:  $Alarma[i_o] \times \mathbb{Z}[i]$

**ACCIÓN** Detectar:  $Alarma[i_o] \times \mathbb{Z}[i] \times \mathbb{Z}[i] \times \mathbb{Z}[o]$

**SEMÁNTICA**

**DOMINIO:**

**TIPO:** Alarma =  $\mathbb{Z}$

**INICIAL:**  $a = 23$

**CPRE:** Cierto

**Notificar(a,t)**

**POST:**  $a = t$

**PRE:**  $min + 1 < max$

**CPRE:**  $min < a \wedge a < max$

**Detectar(a,min,max,t)**

**POST:**  $t = a^{pre} \wedge a = a^{pre}$

utilizando los monitores de la librería CCLib:

<pre>class Alarma {   private int a = 23;    private Monitor mutex = new Monitor();   private Monitor.Cond cond =     mutex.newCond();    public Alarma() { }    public synchronized void   notificar(int t) {     mutex.enter();     a = t;     cond.signal();     mutex.leave();   } }</pre>	<pre>public synchronized int   detectar(int min, int max) {   int result;   mutex.enter();   if (!(min &lt; a &amp;&amp; a &lt; max)) {     cond.await();   }   result = a;   mutex.leave();   return result; }</pre>
--	---

**Se pide** señalar la respuesta correcta:

- (a) Es una implementación correcta del recurso.
- (b) Puede provocar interbloqueo.
- (c) Hay que proteger el acceso a *total* mediante un semáforo binario.
- (d) Puede provocar la ejecución de una operación cuando su condición de sincronización (*CPRE*) es falsa.

- (2 puntos) 2. ¿Debería permitirse a un *thread* invocar una operación de *await* sobre un objeto de clase *Monitor*. Cond generado a partir de un objeto de la clase *Monitor* sin previamente haber invocado el método *enter*?
- (a) Sí.  
(b) No.
- (2 puntos) 3. Se define una clase *servidor* P y dos clases *cliente* P1 y P2 que se comunican a través de los canales de comunicación *petA* y *petB* (se muestran las partes relevantes del código para este problema).

<pre> class P implements CSProcess {     public void run() {         // Estado del recurso         boolean q = true;         boolean r = true;          final int A = 0;         final int B = 1;          final Guard[] entradas =             {petA.in(), petB.in()};          final Alternative servicios =             new Alternative (entradas);          final boolean[] sincCond =             new boolean[2];          while (true) {             sincCond[A] = q    r;             sincCond[B] = q &amp;&amp; r;              switch (servicios.fairSelect(sincCond)) {                 case A:                     petA.in().read();                     q = !q;                     break;                 case B:                     petB.in().read();                     r = !r;                     break;             }         }     } } </pre>	<pre> class P1 implements CSProcess {     public void run() {         while (true) {             petA.out().write(null);         }     } }  class P2 implements CSProcess {     public void run() {         while (true) {             petB.out().write(null);         }     } } </pre>
--	---

Dado un programa concurrente con tres procesos p, p1 y p2 de las clases P, P1 y P2.

**Se pide** decir cuál de las siguientes afirmaciones es la correcta:

- (a) Es seguro que los tres procesos se van a bloquear.  
 (b) Es seguro que p2 acabará bloqueándose, pero p y p1 podrían seguir ejecutando indefinidamente.  
 (c) Es posible que p1 se bloquee pero en ese caso p y p2 podrían seguir ejecutando indefinidamente.  
 (d) Ninguna de las respuestas anteriores.

- (4 puntos) 4. Está a punto de inaugurarse el primer centro comercial en el que la compra la realizan robots: e-Qea. Los compradores envían sus listas de la compra y los robots inician el recorrido. El centro comercial lo componen  $N$  (un número fijo) secciones adyacentes. Los robots inician la compra entrando en la sección 0, avanzan a la sección adyacente  $(0, 1, \dots)$  cuando han acumulado los productos requeridos de esa sección y terminan saliendo de la sección  $N - 1$ .

El centro e-Qea tiene un problema estructural (literalmente): cada sección soporta un peso máximo ( $P$ ). Esto significa que cuando un robot con un determinado peso ( $p$ ) quiere avanzar, debe esperar hasta que el incremento de peso que provoca no ponga en peligro la estructura (si el peso actual de la sección adyacente es *peso* entonces un robot con peso  $p$  no puede avanzar si  $\text{peso} + p > P$ ).

El siguiente recurso compartido gestiona el movimiento de robots por e-Qea:

**C-TAD** ControleQea

### OPERACIONES

**ACCIÓN** avanzar:  $\text{TipoSección}[e] \times \mathbb{N}[e]$

### SEMÁNTICA

#### DOMINIO:

**TIPO:**  $\text{ControleQea} = \text{TipoSección} \rightarrow \mathbb{N}$

**TIPO:**  $\text{TipoSección} = \{0, 1, \dots, N\}$

**INVARIANTE:**  $\forall s \in \text{TipoSección} \cdot \text{self}(i) \leq P$

**INICIAL:**  $\forall s \in \text{TipoSección} \cdot \text{self}(i) = 0$

**PRE:** Cierto

**CPRE:**  $s < N \Rightarrow \text{self}(s) + p \leq P$

**avanzar(s,p)**

**POST:**  $s = 0 \Rightarrow \text{self} = \text{self}^{\text{pre}} \oplus \{s \mapsto \text{self}^{\text{pre}}(s) + p\}$

$s > 0 \Rightarrow \text{self} = \text{self}^{\text{pre}} \oplus \{s-1 \mapsto \text{self}^{\text{pre}}(s-1) - p, s \mapsto \text{self}^{\text{pre}}(s) + p\}$

Los *threads* que controlan los robots ejecutan la operación  $\text{avanzar}(s, p)$  cuando el robot quiere avanzar de la sección  $s - 1$  a la sección  $s$  portando un peso  $p$  (con  $s = 0$  se indica la entrada al centro y con  $s = N$  la salida del mismo).

**Se pide** implementar el recurso compartido en Java usando la librería JCSP.

(Escribe en la siguiente página la solución a la pregunta de desarrollo.)

(Escribe aquí la solución a la pregunta de desarrollo.)