PROCESOS
Sistemas Operativos

PROCESOS - DEFINICIÓN

Abstracción de un programa en ejecución.

Es la entidad mínima de asignación de Recursos. (Actual).

PROCESOS - DEFINICIÓN

PROCESO: Denominación Genérica

JOB/TRABAJO: Sinónimo de Proceso, generalmente asociada a procesos tipo BATCH.

TASK/TAREA: Sinónimo de Proceso, generalmente asociado a Procesos del Sistema o Procesos en Tiempo Real

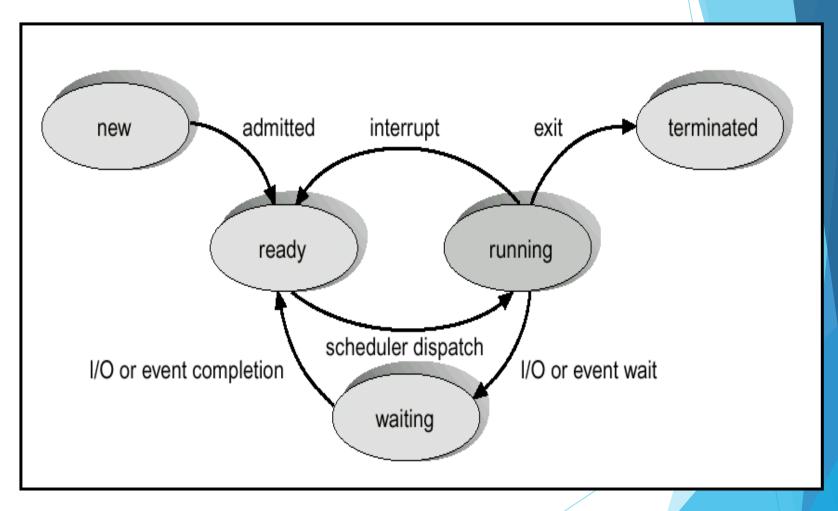
PROCESOS - DEFINICIÓN

PROCESO: Denominación Genérica

JOB/TRABAJO: Sinónimo de Proceso, generalmente asociada a procesos tipo BATCH.

TASK/TAREA: Sinónimo de Proceso, generalmente asociado a Procesos del Sistema o Procesos en Tiempo Real

ESTADOS DE UN PROCESO SIN SWAPPING



CAMBIOS DE ESTADO DEL PROCESO

LISTO→**EJECUCIÓN**

•El planficador selecciona al proceso para ejecución

EJECUCIÓN → **LISTO**

- •El proceso ha ejecutado demasiado tiempo, se le ha vencido el TimeSlice
- •El proceso fue interrumpido y otro proceso de mayor prioridad ha quedado en estado LISTO.

(Desalojo/Preemptive)

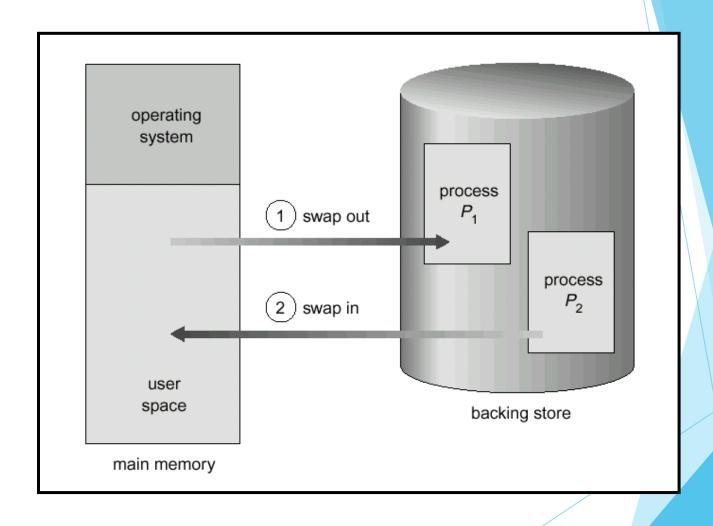
EJECUCIÓN → **BLOQUEADO**

- •El proceso requiere algo que necesita esperar
- •Quiere acceder a un recurso de E/S
- •Debe esperar por el resultado de un Comunicación

BLOQUEADO → **LISTO**

•Cuando el evento que estaba esperando que ocurra ha ocurrido.

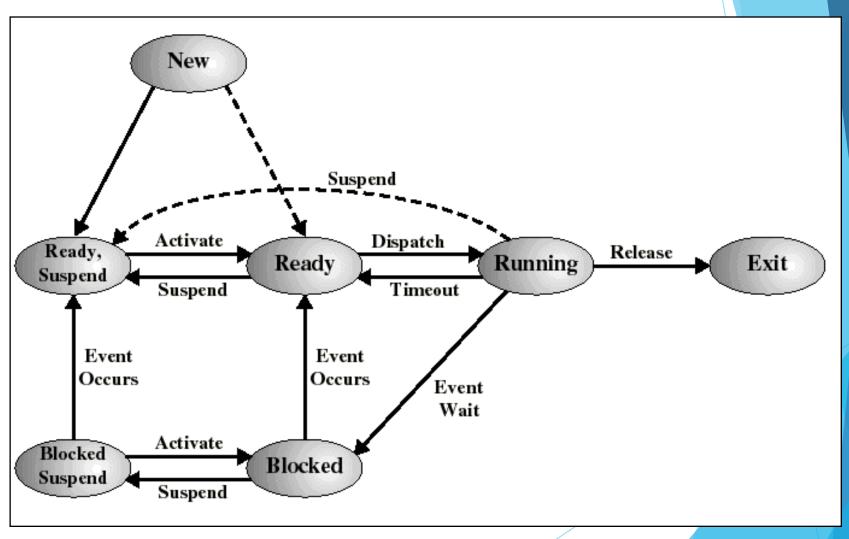
SWAPPING



SWAPPING

- Para ejecutar los procesos deben estar total o parcialmente en memoria principal
- Aún con memoria virtual, mantener muchos procesos en memoria puede deteriorar el rendimiento del sistema
- El OS puede necesitar suspender ciertos procesos volcándo su espacio de direcciones a Disco.
- > Esto añade 2 nuevos Estados a los proceso:
 - Bloqueado Suspendido
 - Listo Suspendido

ESTADOS DE UN PROCESO CON SWAPPING



NUEVOS CAMBIOS DE ESTADO

BLOQUEADO → **BLOQUEADO** SUSPENDIDO

El OS selecciona un proceso Bloqueado para Swappearlo y así liberar memoria principal

BLOQUEADO SUSPENDIDO → LISTO SUSPENDIDO

Cuando el evento que estaba esperando que ocurra ha ocurrido pero aún no se encuentra en memoria principal

LISTO SUSPENDIDO → LISTO

Seleccionado por el Planificador de Mediano Plazo para otorgarle memoria principal

LISTO → **LISTO SUSPENDIDO**

Cuando no hay procesos bloqueados que puedan retirarse de memoria y el planificador decide retirar un proceso listo.

ETRUCTURA DE UN PROCESO

- Programa de Usuario
- Datos de Usuario
- •Pila o Stack(s)

Para llamada a procedimientos y pasaje de parámetros

- Process Control Block (contexto de Ejecución)
 - Atributos que necesita el OS para controlar el proceso. Esto Incluye:
 - oInformación de Identificación
 - o Estado del Procesador
 - oInformación de Control

PCB

<u>Identificador de proceso</u> (*Process Identificator* -PID-, de sus siglas en inglés).

Estado del proceso. Por ej: listo, en espera, bloqueado.

Contador de programa: dirección de la próxima instrucción a ejecutar.

Valores de registro de CPU. Se utilizan también en el <u>cambio de</u> <u>contexto</u>.

Espacio de direcciones de memoria.

<u>Prioridad</u> en caso de utilizarse dicho algoritmo para planificación de CPU.

<u>Lista de recursos asignados</u> (incluyendo descriptores de archivos y *sockets* abiertos).

Estadísticas del proceso.

<u>Datos del propietario</u> (owner).

<u>Señales</u> (*Signals*) pendientes de ser servidas. (Almacenados en un mapa de bits).

PCB

Process management	Memory management	File management
Registers	Pointer to text segment	UMASK mask
Program counter	Pointer to data segment	Root directory
Program status word	Pointer to bss segment	Working directory
Stack pointer	Exit status	File descriptors
Process state	Signal status	Effective uid
Time when process started	Process id	Effective gid
CPU time used	Parent process	System call parameters
Children's CPU time	Process group	Various flag bits
Time of next alarm	Real uid	
Message queue pointers	Effective	
Pending signal bits	Real gid	
Process id	Effective gid	
Various flag bits	Bit maps for signals	
	Various flag bits	

CAMBIO DE CONTEXTO

REFIERE AL CAMBIO DEL PORCESO QUE SE ENCUENTRA EN EJECUCIÓN

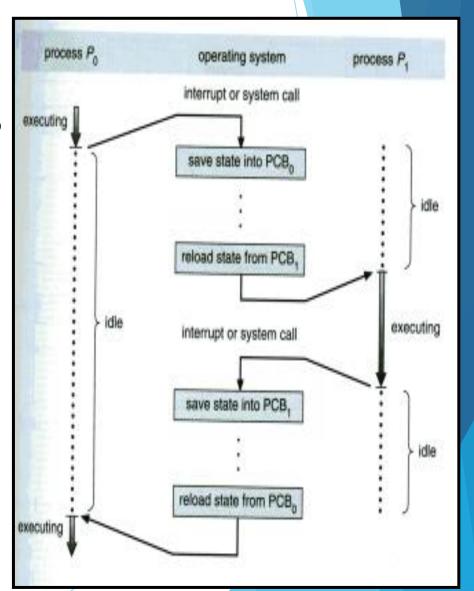
- ➤ Un cambio de contexto se debe hacer cuando el OS ha obtenido el control de la CPU
 - System Call/Trap:
 Explícitamente el proceso ha requerido un servicio del OS.
 Probablemente el proceso quede bloqueado
 - Excepción/Fallo Se ha producido un error al ejecutar la última instrucción.
 - ➤ Interrupción
 Un evento externo ha causado una interrupción. El control se ha trasferido a la ISR.

ESPACIO DE DIRECCIONES

- Asociado a cada proceso hay un Espacio de Direcciones
- •El espacio de direcciones contiene:
 - o El programa ejecutable
 - o Los Datos del Programa
 - o El Stack
- El sistema operativo tiene una Tabla de Procesos es un Vector o una lista enlazada en Memoria

CAMBIO DE CONTEXTO

- Cuando la OS intercambia procesos debe resguardar el estado del proceso actual y cargar el estado del nuevo proceso.
- •Este cambio de Contexto representa un overhead, no se hace trabajo útil mientras se conmuta.
- •Es dependiente del soporte de hardware



CAMBIO DE CONTEXTO

- 1) Salvar el contexto implica resguardar el PC y otros Registros
- 2) Actualizar el PCB del proceso en ejecución con su nuevo estado e información asociada
- 3) Colocar la entrada del PCB en la cola apropiada. LISTO, BLOQUEADO.
- 4) Seleccionar el próximo proceso a ejecutar
- 5) Actualizar el PCB del proceso seleccionado
- 6) Restaurar el contexto de CPU del proceso seleccionado.

CAMBIO DE CONTEXTO vs CAMBIO DE MODO

Cambio de modo:

- De usuario a sistema (excepción, llamada o interrupción).
- > De sistema a usuario (RETI).
- No hay c. de contexto: Mismo proceso en distinta fase.

Cambio contexto => Cambio de proceso.

- > Sólo cuando proceso está en fase de sistema.
- > El propio proceso (P):
 - > cambia su estado.
 - > activa el planificador-> selecciona Q.
 - > salva su contexto en BCP.
 - restaura contexto de Q del BCP-> ya está ejecutando Q.

GESTIÓN DE PROCESOS

•Las funciones claves de la gestión de procesos son:

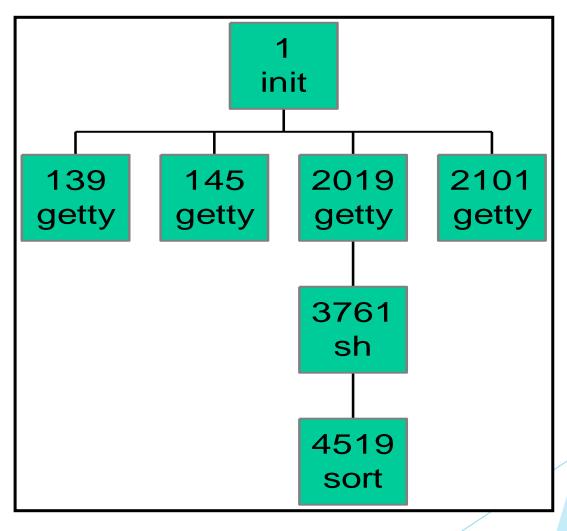
- Creación de Procesos
- > Terminación de Procesos
- > Intercambio de Procesos

GESTIÓN DE PROCESOS

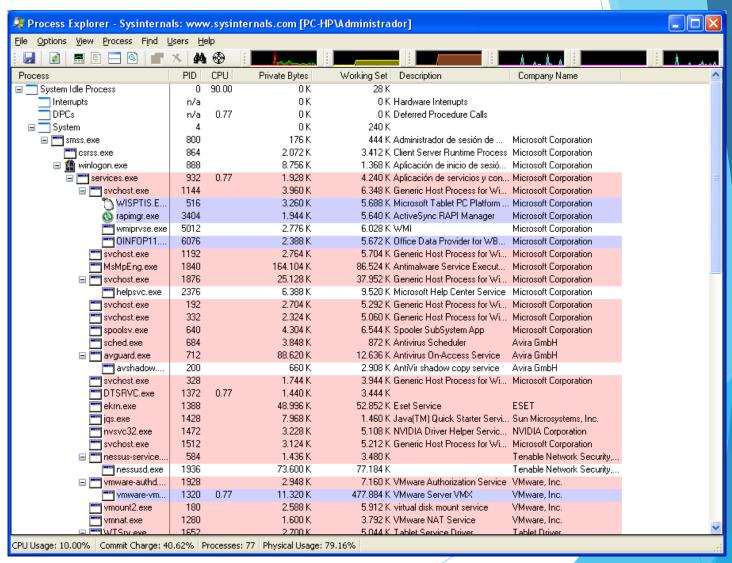
•Las funciones claves de la gestión de procesos son:

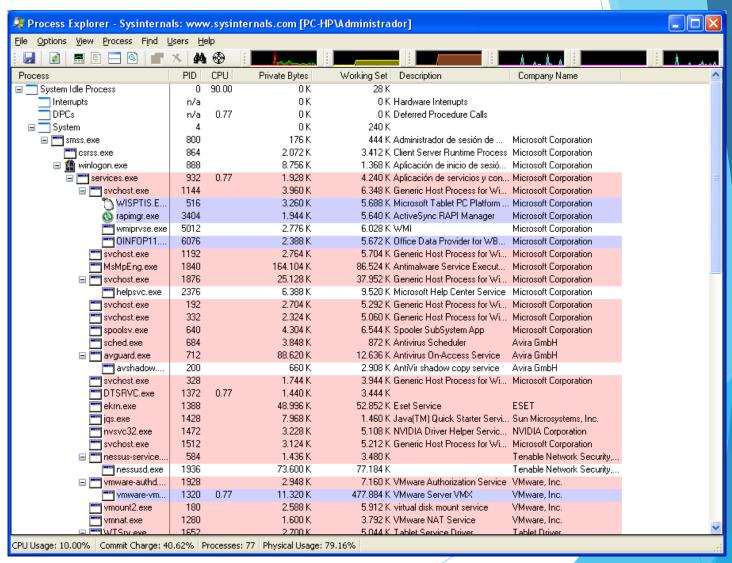
- Creación de Procesos
- > Terminación de Procesos
- > Intercambio de Procesos

- •En algunos OS un proceso puede crear uno o más procesos hijos (child processes) los cuales pueden crear otros nuevos procesos.
- •Los procesos se pueden comunicar entre sí utilizando IPC (interprocess communications).
- •Cada proceso tiene asignado un identificador de proceso (PID) que le fue asignado por el OS.
- •El PID es un número creciente no repetible de cada proceso.

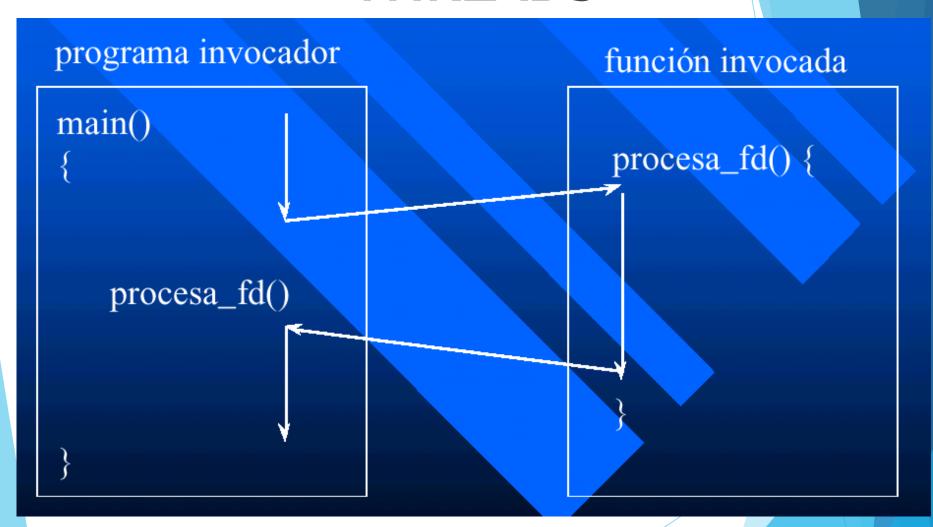


nessus:/home/so# ps -ef							
UID	PID	PPID	С	STIME	TTY	TIME CMD	
root	1	0	0	Mar12	?	00:00:01 init [2]	
root	2	0	0	Mar12	?	00:00:00 [kthrea]	
root	3	2	0	Mar12	?	00:00:00 [migrat]	
root	4	2	0	Mar12	?	00:00:00 [ksofti]	
root	5	2	0	Mar12	?	00:00:00 [watchd]	
root	6	2	0	Mar12	?	00:00:00 [events]	
root	7	2	0	Mar12	?	00:00:00 [cpuset]	
root	8	2	0	Mar12	?	00:00:00 [khelpe]	
root	11	2	0	Mar12	?	00:00:00 [netns]	
root	14	2	0	Mar12	?	00:00:00 [async/]	
root	65	2	0	Mar12	?	00:00:00 [kinteg]	
root	67	2	0	Mar12	?	00:00:00 [kblock]	
root	69	2	0	Mar12	?	00:00:00 [kacpid]	
root	70	2	0	Mar12	?	00:00:00 [kacpi_]	
root	115	2	0	Mar12	?	00:00:00 [kserio]	
root	146	2	0	Mar12	?	00:00:00 [kondem]	ľ
root	163	2	0	Mar12	?	00:00:00 [khungt]	
root	164	2	0	Mar12	?	00:00:00 [pdflus]	ĺ
root	165	2	0	Mar12	?	00:00:00 [pdflus]	
root	166	2	0	Mar12	?	00:00:00 [kswapd]	

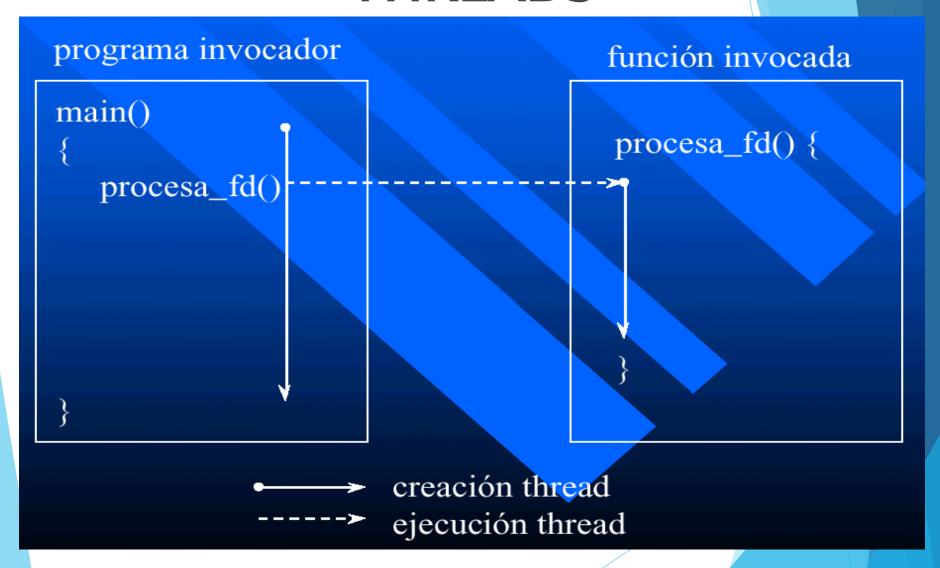




THREADS

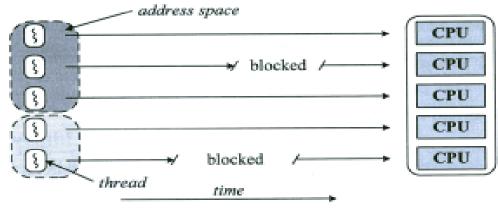


THREADS



THREADS: USOS

•Algunos programas tienen mejor rendimiento si utilizan threads para comunicarse entre sí. (Ej: Servidores) que haciéndolo utilizando solo un flujo de instrucciones.



•En sistemas multiprocesador, los threads pueden ejecutarse en paralelismo Real, permitiendo que un programa pueda dividir su trabajo entre distintas CPUs. Su rendimiento es mejor que con único hilo que solo utilizaría una CPU a la vez.

THREADS: USOS



brought forth upon this continent a new nation: conceived in liberty, and dedicated to the proposition that all men are created equal.

so conceived and so dedicated, can long endure. We are met on a great battlefield of do this. We have come to

dedicate a portion of Now we are engaged that field as a final cannot hallow this what they did here.

It is for us the livi who here gave their

might live. It is altogether fitting and proper that we should

But, in a larger sense, we cannot dedicate, we | what we say here, but cannot consecrate we men, living and dead,

have consecrated it, far above our poor power to add or detract. The world will little note, nor long remember,

far so nobly advanced. It is rather for us to be here dedicated to the great task remaining it can never forget before us, that from It is for us the living, take increased devotion rather, to be dedicated to that cause for which

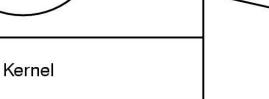
these honored dead we and that government of

ATIENDE AL USUARIO



Keyboard

GUARDA EL DOCUMENTO



Disk

VENTAJAS DE THREADS

Mientras un thread está Bloqueado esperando un evento, otro thread del mismo proceso puede seguir ejecutando

La Cooperación de múltiples threads en un mismo proceso le da mejor rendimiento y throughput.

Las Aplicaciones que utilizan buffers en común obtienen mayores beneficios en la utilización de threads

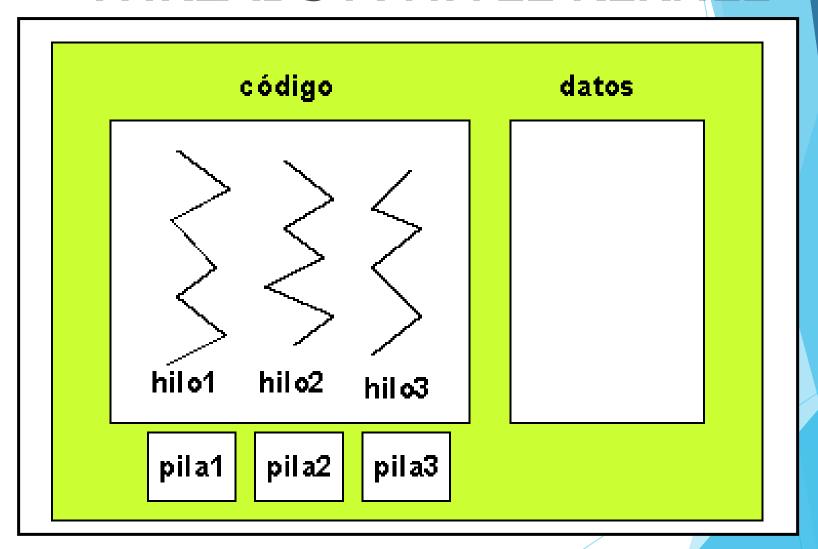
THREADS: CARACTERÍSTICAS

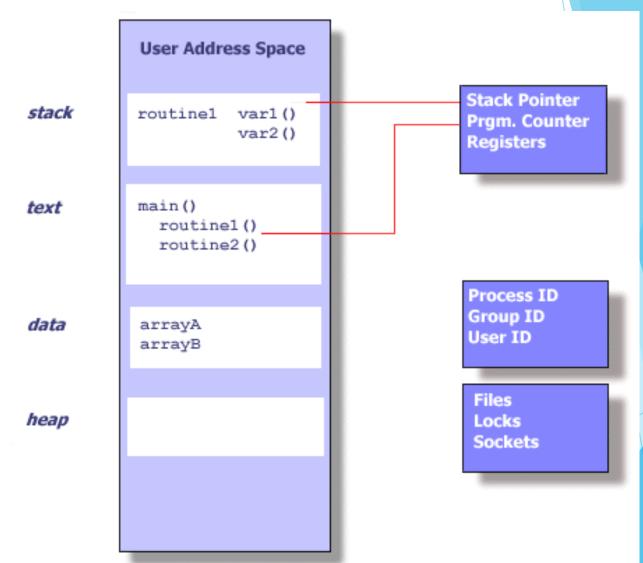
- ·Los threads se ejecutan independiente y simultáneamente
- Comparten las instrucciones del proceso y casi todos sus datos
- •Si un thread realiza un cambio en un dato de los datos compartidos este será percibido por los otros threads en el mismo proceso
- •Su ejecución puede afectar al proceso de forma sorprendente
- Pueden proporcionar concurrencia dentro de un mismo proceso
- •Si dos threads comparten recursos durante su ejecución, deben tener cuidado de que no se interfieran uno con el otro

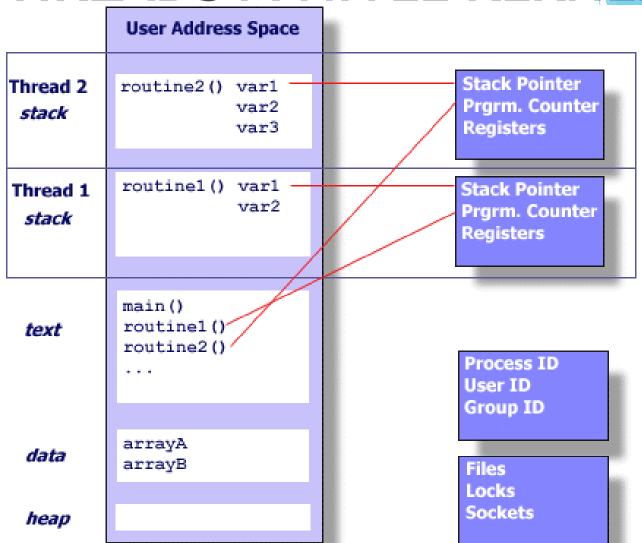
• Un thread (o proceso liviano) es la entidad mínima planificable.

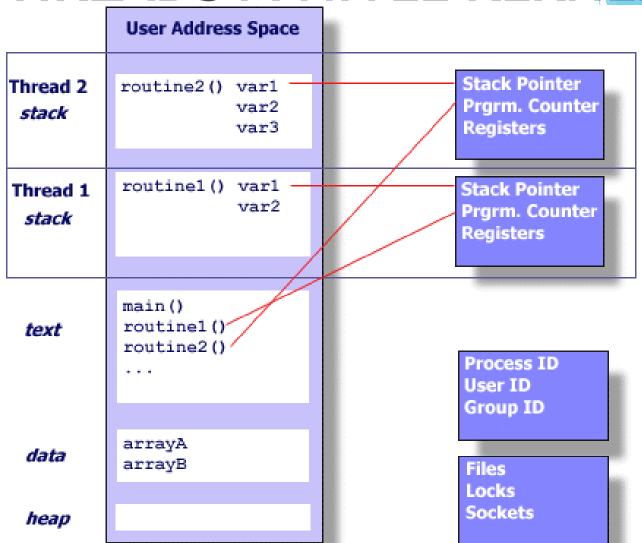
•Consiste de:

- oPC
- Set de Registros
- Su propio Stack
- •Un thread comparte con los threads del mismo proceso:
 - oÁrea de Código (Ej: subrutinas, procedimientos)
 - oÁrea de Datos
 - Usuario propietario
 - ORecursos del OS (Ej: archivos abiertos)

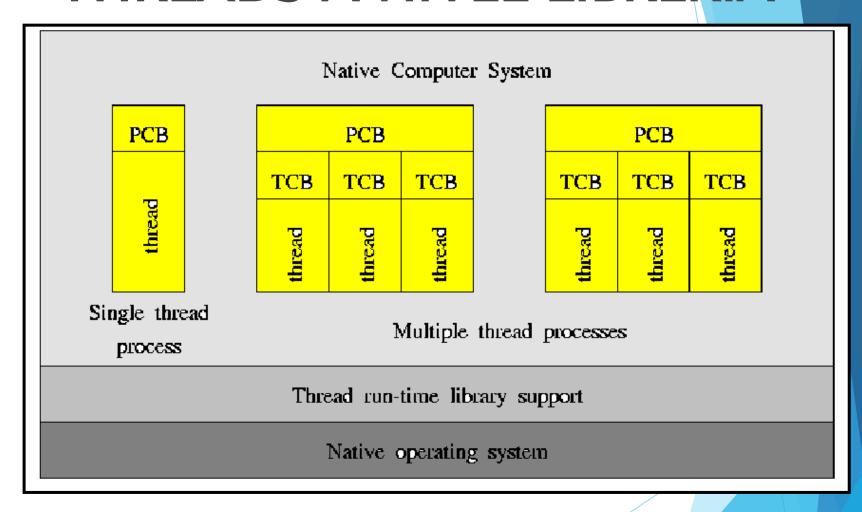








THREADS A NIVEL LIBRERIA



THREADS A NIVEL LIBRERIA

- Ventajas
 - Thread switching no involucra al Kernel => Se evita un cambio de Modo.
 - Se puede hacer planificación Específica de acuerdo al mejor algoritmo
 - Son portables

- Desventajas
 - La mayoría de los System calls son bloqueantes y el Kernel bloquea al proceso entero
 - El kernel solo puede asignar CPU a los procesos => no pueden usar eficientemente multiprocesadores

THREADS A NIVEL LIBRERIA

- Ventajas
 - Thread switching no involucra al Kernel => Se evita un cambio de Modo.
 - Se puede hacer planificación Específica de acuerdo al mejor algoritmo
 - Son portables

- Desventajas
 - La mayoría de los System calls son bloqueantes y el Kernel bloquea al proceso entero
 - El kernel solo puede asignar CPU a los procesos => no pueden usar eficientemente multiprocesadores

gcc -o threads -pthread threads.c

```
int main(int argc, char *argv[])
        pthread t t[MAXTHREADS];
        void *res;
        int i, j, s;
        char car;
        for (j = 0; j < MAXTHREADS; j++)
                 car = 65+j;
                 s = pthread create(&t[j], NULL, threadFunc, &car);
                 if (s != 0)
                          printf("pthread create %d\n",j);
                          exit(1);
                 else
                          printf("pthread create success %d\n",j);
```

```
static void *threadFunc(void *arg)
         int i;
         char car, *ptr;
         ptr = (char *) arg;
         car = *ptr;
         sleep(1);
         for(i =0; i < MAXLOOP; i++)</pre>
                  putchar(car);
                  sleep(1);
                  fflush(stdout);
         r = (int) car;
         return((void*)&r);
```

```
nessus:/home/so# ./threads
pthread_create success 0
pthread_create success 1
pthread_create success 2
pthread_create success 3
pthread_create success 4
ABCDEDCBAECBDAEDBCAEDCBAECBADEABDCEBDCAEDCBAECBDAEBDACEDACBEACBDECBADEBADCEBCADE
ADCBECDABEDBCAEBDCAE
pthread_join success 0
pthread_join success 1
pthread_join success 2
pthread_join success 3
pthread_join success 4
```

PLANIFICACIÓN CPU

La planificación del procesador se refiere a la manera o técnicas que se usan para decidir cuanto tiempo de ejecución y cuando se le asignan CPU a cada proceso del sistema. Esto es crucial para el buen funcionamiento del sistema.

NIVELES DE PLANIFICACIÓN

•DE LARGO PLAZO:

Decide que trabajos (proyectos de procesos) son candidatos a convertirse en procesos compitiendo por los recursos del sistema.

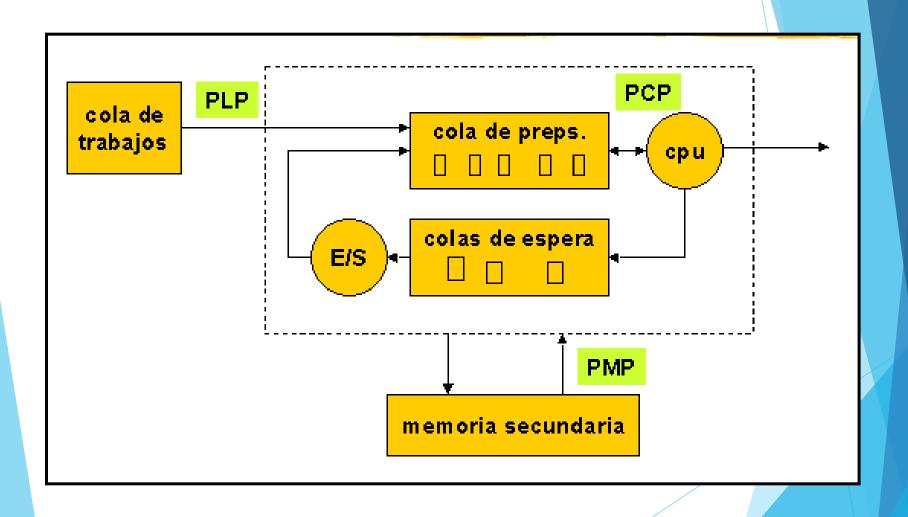
*DE MEDIANO PLAZO:

Decide a que procesos se le otorga memoria principal para poder ejecutar

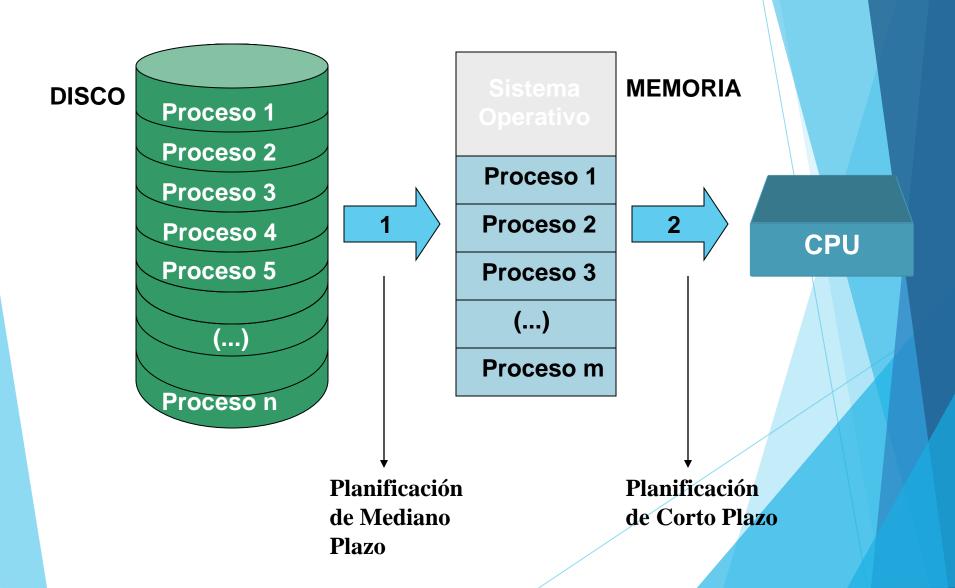
•DE CORTO PLAZO:

Decide que proceso, de los que ya están listos es al que le toca ahora estar utilizar la CPU

NIVELES DE PLANIFICACIÓN



NIVELES DE PLANIFICACIÓN



PLANIFICACIÓN CPU: MODELOS DE SISTEMAS

- Podemos considerar que la vida activa de un proceso es una sucesión de:
 - •ráfagas de CPU -> el proceso ejecuta instrucciones
 - •ráfagas de E/S -> el proceso utiliza o espera por la E/S

- Según la utilización de los recursos, se observan:
 - procesos intensivos en CPU (ej. cálculos numéricos)
 - procesos intensivos en E/S (ej. interactivos)

1. Justicia o Imparcialidad:

Todos los procesos son tratados de la misma forma, y en algún momento obtienen su turno de ejecución o intervalos de tiempo de ejecución hasta su terminación exitosa.

2. Maximizar la Producción:

El sistema debe de finalizar el mayor numero de procesos en por unidad de tiempo.

3. Minimizar el Tiempo de Respuesta:

Cada usuario o proceso debe observar que el sistema les responde consistentemente a sus requerimientos.

4. Evitar el aplazamiento indefinido:

Los procesos deben terminar en un plazo finito de tiempo.

5. El sistema debe ser predecible:

Ante cargas de trabajo ligeras el sistema debe responder rápido y con cargas pesadas debe ir degradándose paulatinamente. Otro punto de vista de esto es que si se ejecuta el mismo proceso en cargas similares de todo el sistema, la respuesta en todos los casos debe ser similar.

4. Evitar el aplazamiento indefinido:

Los procesos deben terminar en un plazo finito de tiempo.

5. El sistema debe ser predecible:

Ante cargas de trabajo ligeras el sistema debe responder rápido y con cargas pesadas debe ir degradándose paulatinamente. Otro punto de vista de esto es que si se ejecuta el mismo proceso en cargas similares de todo el sistema, la respuesta en todos los casos debe ser similar.

All systems

Fairness - giving each process a fair share of the CPU Policy enforcement - seeing that stated policy is carried out Balance - keeping all parts of the system busy

Batch systems

Throughput - maximize jobs per hour Turnaround time - minimize time between submission and termination CPU utilization - keep the CPU busy all the time

Interactive systems

Response time - respond to requests quickly Proportionality - meet users' expectations

Real-time systems

Meeting deadlines - avoid losing data Predictability - avoid quality degradation in multimedia systems

PLANIFICACIÓN APROPIATIVA

•La planificación No apropiativa (Non-Preemptive):

Es aquella en la cual un proceso puede ser retirardo de sus estado de Ejecución si lo hace por si mismo o por vencimiento de su TimeSlice.

La planificación Apropiativa (Preemptive):

Es aquella en la cual un proceso puede ser retirardo de sus estado de Ejecución si lo hace por si mismo o por vencimiento de su TimeSlice o porque un proceso de Mayor prioridad se encuentra en estado de LISTO.

PLANIFICACIÓN APROPIATIVA

•La planificación No apropiativa (Non-Preemptive):

Es aquella en la cual un proceso puede ser retirardo de sus estado de Ejecución si lo hace por si mismo o por vencimiento de su TimeSlice.

La planificación Apropiativa (Preemptive):

Es aquella en la cual un proceso puede ser retirardo de sus estado de Ejecución si lo hace por si mismo o por vencimiento de su TimeSlice o porque un proceso de Mayor prioridad se encuentra en estado de LISTO.

FCFS

- •Es muy simple, los procesos reciben su turno conforme llegan.
- •La ventaja de este algoritmo es que es justo y no provoca aplazamiento indefinido.
- •La desventaja es que no aprovecha ninguna característica de los procesos y puede no servir para unproceso de tiempo real.
- •El tiempo promedio de respuesta puede ser muy malo comparado con el logrado por el del trabajo más corto primero.

ROUND ROBIN

- •También llamada por turno, consiste en darle a cada proceso un timeslice.
- ·Los procesos están ordenados en una cola circular.
- •La ventaja de este algoritmo es su simplicidad, es justo y no provoca aplazamiento indefinido.

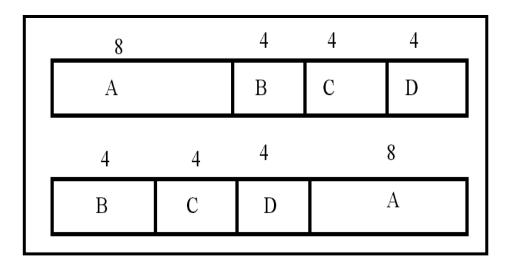
PRIMERO EL TRABAJO MÁS CORTO

- •Se requiere saber o tener una estimación de cuánto tiempo necesita el proceso para terminar.
- •Si se sabe, se ejecutan primero aquellos trabajos que necesitan menos tiempo y de esta manera se obtiene el mejor tiempo de respuesta promedio para todos los procesos. .
- A=4; B=12; C=18; D=24; E=26

Proceso	Espera desde	Termina	Tiempo de Espera
A	0	4	4
В	0	16	16
С	0	34	34
D	0	58	58
E	0	84	84

Tiempo promedio = (4 + 16 + 34 + 58 + 84)/5 = 39 unidades

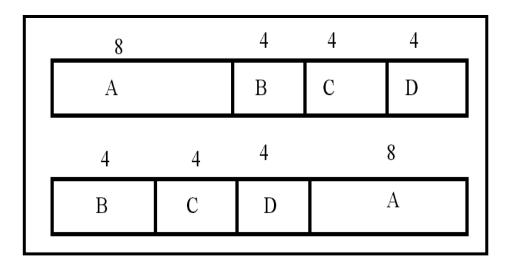
PRIMERO EL TRABAJO MÁS CORTO



$$T_{RESP1} = (8 + 12 + 16 + 20) / 4 = 14$$

$$T_{RESP2} = (4 + 8 + 12 + 20) / 4 = 11$$

PRIMERO EL TRABAJO MÁS CORTO



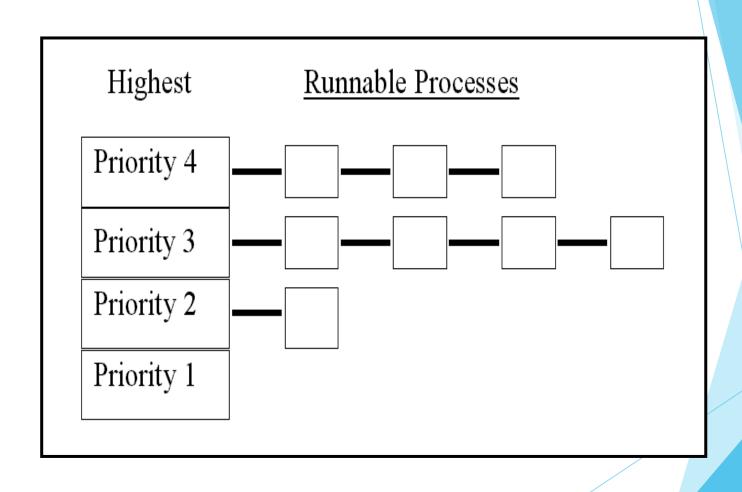
$$T_{RESP1} = (8 + 12 + 16 + 20) / 4 = 14$$

$$T_{RESP2} = (4 + 8 + 12 + 20) / 4 = 11$$

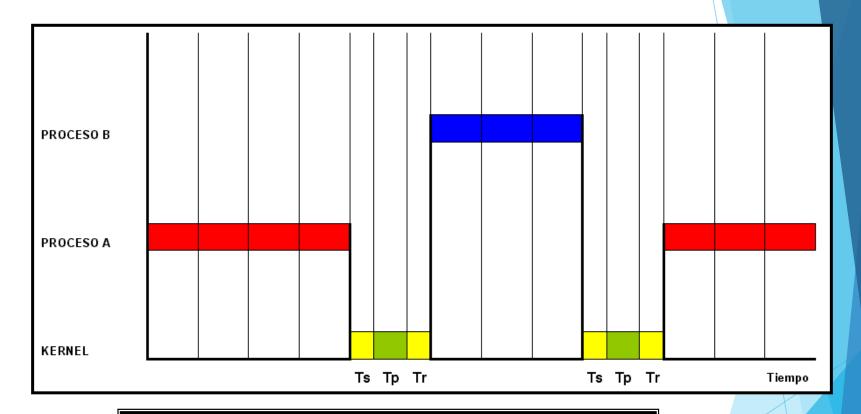
PLANIFICACIÓN POR PRIORIDADES

- •Los procesos de mayor prioridad se ejecutan primero.
- •Si existen varios procesos de mayor prioridad que otros, pero entre ellos con la misma prioridad, pueden ejecutarse estos de acuerdo a su orden de llegada o por 'round robin'.
- •La ventaja de este algoritmo es que es flexible en cuanto a permitir que ciertos procesos se ejecuten primero e, incluso, por más tiempo.
- •Su desventaja es que puede provocar aplazamiento indefinido en los procesos de baja prioridad.

PLANIFICACIÓN POR PRIORIDADES



RENDIMIENTO



Ts = Tiempo de Save

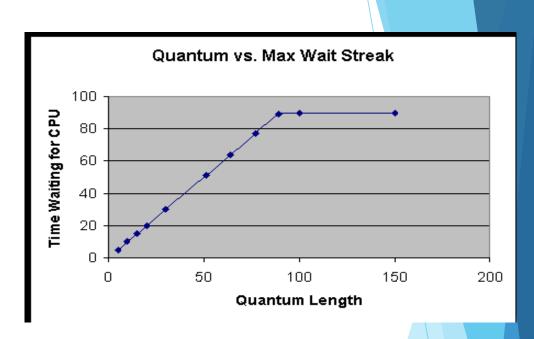
Tr = Tiempo de Restore

Tp= Tiempo de Planificación

RENDIMIENTO: TIMESLICE

TimeSlice Grande:

Disminuyen las interrupciones provocando tiempos de respuesta mas largos.



TimeSlice Pequeño:

Se producen muchas interrupciones, esto implica cambios de contexto lo que significa una reducción en el rendimiento. En la fórmula de rendimiento es *n*.