

Scheduling

Fernando Schapachnik¹

¹Departamento de Computación, FCEyN,
Universidad de Buenos Aires, Buenos Aires, Argentina

Sistemas Operativos, primer cuatrimestre de 2019


(2) Estado de situación...

- En la clase anterior vimos:
 - El concepto de proceso en detalle.
 - Sus diferentes actividades.
 - Qué es una system call.
 - Una introducción al scheduler.
 - Hablamos de multiprogramación, y vimos su relación con E/S.
 - Introdujimos IPC.
- Hoy:
 - Vamos a poner la lupa en el scheduler.


(3) Scheduling

- La política de scheduling es una de las principales huellas de identidad de un SO.
- Es tan importante que algunos SO proveen más de una.
- Buena parte del esfuerzo por optimizar el rendimiento de un SO se gasta en la política de scheduling.


(4) Objetivos de la política de scheduling

- Qué optimizar: 
 - Ecuanimidad (*fairness*): que cada proceso reciba una dosis “justa” de CPU (para alguna definición de justicia).
 - Eficiencia: tratar de que la CPU esté ocupada todo el tiempo.
 - Carga del sistema: minimizar la cant. de procesos listos que están esperando CPU.
 - Tiempo de respuesta: minimizar el tiempo de respuesta *percibido* por los usuarios interactivos.
 - Latencia: minimizar el tiempo requerido para que un proceso empiece a dar resultados.
 - Tiempo de ejecución: minimizar el tiempo total que le toma a un proceso ejecutar completamente.
 - Rendimiento (*throughput*): maximizar el número de procesos terminados por unidad de tiempo.
 - Liberación de recursos: hacer que terminen cuanto antes los procesos que tiene reservados más recursos.
- Muchos de estos objetivos son contradictorios.

(5) Objetivos de la política de scheduling (cont.)

- Si los usuarios del sistema son heterogéneos, pueden tener distintos intereses.
- Una cosa queda clara: no se puede tener ICI20yIMdHC.
- En definitiva, cada política de scheduling va a buscar maximizar una función objetivo, que va a ser una combinación de estas metas tratando de impactar lo menos posible en el resto. 

(6) Cuándo actúa el scheduler

- El scheduling puede ser *cooperativo* o *con desalojo*. 
- Si es con desalojo (también llamado scheduling apropiativo o *preemptive*), el scheduler se vale de la interrupción del clock para decidir si el proceso actual debe seguir ejecutándose o le toca a otro.
- Recordemos: el clock interrumpe 50 o 60 veces/seg.
- Si bien suele ser deseable, el scheduling con desalojo:
 - Requiere un clock con interrupciones (podría no estar disponible en procesadores embebidos).
 - No le da garantías de continuidad a los procesos (podría ser un problema en SO de tiempo real).
- Cuando tenemos multitarea cooperativa,
 - El scheduler analiza la situación cuando el kernel toma control (en los syscalls).
 - Especialmente cuando el proceso hace E/S.
 - A veces se proveen llamadas explícitas para permitir que se ejecuten otros procesos.
- En realidad, los schedulers con desalojo combinan ambos

(7) El procesador como una sala de espera

- Un enfoque posible es FIFO, también conocido como *FCFS* (*First Came, First Served*).
- El problema es que supone que todos los procesos son iguales.
- Si llega un “megaproceso” que requiere mucha CPU, tapona a todos los demás.
- Entonces, agreguémosle prioridades al modelo. Como en una sala de espera.
- Posible problema: *inanición* (*starvation*). Los procesos de mayor prioridad demoran infinitamente a los de menor prioridad, que nunca se ejecutan. ⚠
- Una posible solución: aumentar la prioridad de los procesos a medida que van “envejeciendo”.
- Cualquier esquema de prioridades fijas corre riesgo de inanición. ⚠

(8) Round robin

- La idea es darle un quantum a cada proceso, e ir alternando entre ellos.
- ¿Cuánto dura el quantum?
 - Si es muy largo, en SO interactivos podría parecer que el sistema no responde.
 - Si es muy corto, el tiempo de scheduling+context switch se vuelve una proporción importante del quantum. Por ende, el sistema pasa un porcentaje alto de su tiempo haciendo “mantenimiento” en lugar de trabajo de verdad.
- Se lo suele combinar con prioridades.
 - Que pueden estar dadas por el tipo de usuario (administrativas) o pueden ser “decididas” por el propio proceso. Esto último no suele funcionar.
 - Que van decreciendo a medida que los procesos reciben su quantum, para evitar inanición de los otros.
- Además, los procesos que hacen E/S suelen recibir crédito extra, por ser buenos compañeros.

(9) Múltiples colas

- “Otra alternativa es tener múltiples colas”, dijo el perro.
- (Tarea: Un perro con múltiples colas, ¿es más feliz?)
- Colas con 1, 2, 4, 8 quanta c/u.
- A la hora de elegir un proceso la prioridad la tiene siempre la cola con menos quanta.
- Cuando a un proceso no le alcanza su cuota de CPU es pasado a la cola siguiente, lo que disminuye su prioridad, pero le asigna más tiempo de CPU en el próximo turno.
- Los procesos de máxima prioridad, los interactivos en gral, van a la cola de máxima prioridad.
- Se puede hacer que cuando un proceso termina de hacer E/S vuelva a la cola de máxima prioridad, porque se supone que va a volver a hacerse interactivo.
- La idea general es minimizar el tiempo de respuesta para los procesos interactivos, suponiendo que los cálculos largos son menos sensibles a demoras.

(10) Trabajo más corto primero

- También llamada *SJF* (*Shortest Job First*).
- Está ideada para sistemas donde predominan los trabajos batch. Está orientada a maximizar el throughput.
- En esos casos, muchas veces se puede predecir la duración del trabajo o al menos clasificarlo (por ejemplo: menos de 10', menos de 30', menos de 60', más de 60').
- Si conozco las duraciones de antemano, es óptimo (en cuanto a la latencia promedio).
- Otra alternativa es no pensar en la duración total, sino más bien en cuánto tiempo necesita hasta hacer E/S de nuevo.
- El problema real es cómo saber cuánta CPU va a necesitar un proceso.
- Una alternativa es usar la info del pasado para predecir.
- Puede salir mal si los procesos tienen comportamiento irregular.

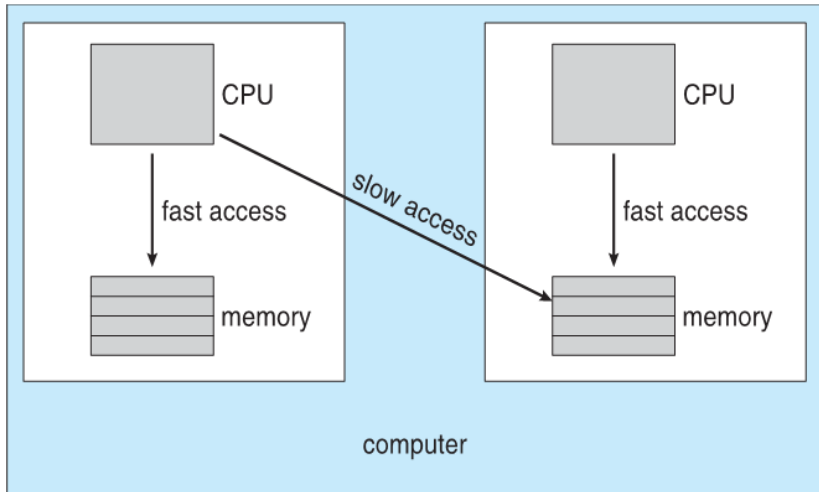
(11) Scheduling para RT

- Los sistemas de tiempo real son aquellos en donde las tareas tiene fechas de finalización (*deadlines*) estrictas.
- En general se usan en entornos críticos: si un deadline no se cumple, algo malo pasa.
- Scheduling en RT es un problema en sí mismo. Apenas vamos a mencionarlo.
- Una política posible consiste en correr el proceso más cercano a perder su deadline (EDF: *Earliest-Deadline-First*).

(12) Scheduling en SMP

- Scheduling en SMP es también un problema bastante distinto.
- El problema es el caché, que es de vital importancia para el rendimiento de los programas.
- Si la política de scheduling hace pasar un proceso a otro procesador, éste llega con el caché vacío, tardando mucho más de lo que tardaría si se hubiese ejecutado en el mismo procesador que antes.
- Por eso se utiliza el concepto de *afinidad al procesador*: tratar de usar el mismo procesador, aunque se tarde un poco más en obtenerlo.
- Si esto se respeta a rajatabla, *afinidad dura*. Si simplemente es un intento, *afinidad blanda*.
- A veces se intenta distribuir la carga entre todos los procesadores:
 - Push migration.
 - Pull migration.

(13) NUMA



(14) En la práctica...

- Muchas de las consideraciones que planteamos tienen a su vez, bemoles. Por ejemplo:
 - ¿El scheduling debe ser justo entre procesos o usuarios? Un usuario puede tener varios procesos...
 - ¿Qué pasa con los procesos hijos?
 - Si un proceso requiere mucha CPU, ¿debo priorizarlo o matarlo? Tal vez tenga usuarios hostiles que estén tratando de abusar el sistema...
- Elegir un buen algoritmo de scheduling que funcione en la práctica es muy difícil.
- Suele requerir prueba/error/corrección, y muchas veces deben ajustarse a medida que cambian los patrones de uso.
- A veces se arman modelos matemáticos basados en teoría de colas.
- Otras, se prueban con patrones de carga tomados de sistemas concretos o benchmarks estandarizados.

(15) En la práctica... (cont.)

- Si bien cada proceso es único, algunas cosas se pueden saber:
 - Si un proceso abre una terminal, muy probablemente esté por convertirse en interactivo.
 - En algunos casos se puede usar análisis estático para ver si cierto comportamiento se va a repetir, si el proceso no tiene pensado terminar, etc.
 - Etc.
- Al cóctel le faltan aún ingredientes...
 - Usos específicos: ejemplo: motores de BD, cómputo científico, micro-/macro- benchmarking.
 - Threads (por ahora pueden pensarlo como procesos dentro de procesos).
 - Virtualización.

(16) Tarea

- Leer los detalles del libro.
- En especial, seguir los ejemplos numéricos para entender los algoritmos.

(17) Algo sobre redes

- Cómo se identifica una computadora en una red? Dirección IP
- Y a un programa dentro de una computadora? Puerto
- Puede fallar... TCP
- Telnet/SSH
- Big endian/little endian/network byte order

(18) Dónde estamos

- Vimos
 - Todas las consideraciones, contradictorias a veces, que deben hacerse a la hora de elegir un algoritmo de scheduling.
 - Analizamos los algoritmos más comunes.
- La semana que viene:
 - Sincronización entre procesos.