



**Sistemi Operativi PAP**  
**2018**  
**Prova Scritta**

Nome e Cognome:

Luciano Moreira

Tempo a disposizione: 90 minuti / Documentazione ammessa: 1 foglio A5 manoscritto.

## Domande a risposta multipla [60 punti]

Ogni domanda può avere una o più risposte corrette. Una risposta completamente corretta è valutata 3 punti.

**Domanda 1** ◇ L'algoritmo di scheduling *Multilevel Feedback Queue (MLFQ)* risolve un problema di...

- ☒ *short term scheduling*
- ☐ *medium term scheduling*
- ☐ *long term scheduling*
- ☒ *realtime scheduling*

**Domanda 2** ◇ In un sistema che implementa un'architettura di tipo NUMA...

- ☒ ogni CPU dispone di una parte privata di memoria
- ☒ i tempi di accesso alla memoria possono variare a dipendenza della CPU che effettua la richiesta
- ☐ i tempi di accesso alla memoria sono costanti
- ☐ i tempi di accesso alla memoria non dipendono dalla presenza di cache

**Domanda 3** ◇ In un programma multi-thread...

- ☒ ogni thread dispone del proprio stack
- ☒ lo stato di esecuzione può essere diverso per ogni thread
- ☒ ogni thread dispone del proprio spazio di indirizzamento
- ☐ ogni thread dispone del proprio heap

**Domanda 4** ◇ Le funzioni *async safe*...

- ☒ sono eseguite in modo atomico
- ☒ possono essere richiamate da thread diversi senza rischio di deadlock
- ☒ sono eseguite in modo asincrono
- ☒ possono essere utilizzate nei *signal handlers*



**Domanda 5** ◇ In un sistema che implementa lo scheduling Fair Share ho 3 utenti U1, U2 e U3 e un programma per il calcolo della meteo P con tempo di esecuzione costante T. Contemporaneamente, l'utente U3 mette in esecuzione un'istanza del programma P, l'utente U2 mette in esecuzione 4 istanze del programma P, mentre U1 mette in esecuzione 2 istanze del programma P. In una situazione del genere...

- 1/3
- ☒ al termine dell'esecuzione ogni istanza di P avrà ricevuto complessivamente lo stesso tempo CPU ✓
  - ☐ tutte le istanze del programma P di tutti gli utenti termineranno allo stesso momento
  - ☒ al termine dell'esecuzione di tutte le istanze di P il tempo CPU ricevuto da ogni utente sarà diverso
  - ☒ le istanze dell'utente U1 termineranno dopo l'istanza dell'utente U3

**Domanda 6** ◇ L'esecuzione pseudo-parallela dei processi è possibile...

- 3/3
- ☒ su sistemi con multi-tasking preemptive
  - ☐ solo su sistemi con CPU multicore
  - ☒ su sistemi con multi-tasking cooperativo
  - ☐ solo su sistemi con CPU a un solo core

**Domanda 7** ◇ I segnali POSIX...

- 3/3
- ☒ possono essere gestiti in modo sincrono
  - ☐ sono sincroni
  - ☐ vengono utilizzati per le chiamate di sistema
  - ☒ sono asincroni

**Domanda 8** ◇ La maschera dei segnali (*signal mask*)...

- 3/3
- ☐ permette di associare uno o più segnali ad un gestore (*handler*)
  - ☐ gestisce i segnali nello stato *delivered*
  - ☒ può essere configurata dal processo/programma
  - ☐ permette di bloccare ogni tipo di segnale in entrata (sia normale che realtime)

**Domanda 9** ◇ Il segnale SIGINT (i.e. CTRL+C)...

- 1/3
- ☒ può essere associato ad un gestore (*handler*)
  - ☒ può essere bloccato modificando la maschera
  - ☐ può essere inviato solamente a un processo eseguito in modalità privilegiata
  - ☒ ha priorità più alta rispetto ad un segnale realtime



**Domanda 10** ◇ In un sistema che implementa lo scheduling a lotteria abbiamo 4 processi A,B,C e D con le seguenti priorità: A (priorità 4), B (priorità 3), C (priorità 2), D (priorità 1). La priorità minima è 1, la priorità massima è 5. Lo scheduler è pre-emptive e assegna un quanto di 25ms. Se lasciamo in esecuzione questi processi per un tempo totale complessivo di 50 minuti, con buona probabilità...

1.5/3

- ☒ B avrà ottenuto la CPU per più di 10 minuti
- ☐ C avrà ottenuto la CPU per circa di 20 minuti
- ☒ D avrà ottenuto la CPU per circa 10 minuti
- ☒ A avrà ottenuto la CPU per più di 15 minuti

**Domanda 11** ◇ In un sistema realtime di tipo *event driven*...

1/3

- ☒ posso utilizzare l'algoritmo di scheduling EDF
- ☐ posso utilizzare l'algoritmo di scheduling RMA
- ☒ non posso determinare il laxity time
- ☒ i task sono di tipo aperiodico

**Domanda 12** ◇ La latenza nei sistemi realtime..

3/3

- ☐ influenza solo i task aperiodici
- ☐ può essere eliminata scegliendo un algoritmo di scheduling appropriato
- ☐ impedisce la schedulabilità dei task
- ☒ deve essere presa in considerazione per poter garantire il rispetto delle deadline

**Domanda 13** ◇ Per implementare il multi-tasking preemptive è necessario disporre di un meccanismo che...

0/3

- ☐ garantisca che il kernel venga eseguito su un core diverso rispetto ai processi utente
- ☒ garantisca che il kernel possa ottenere periodicamente il controllo della CPU
- ☐ permetta ai processi di rilasciare volontariamente la CPU (yield)
- ☐ garantisca che il kernel venga eseguito con una priorità più alta rispetto ai processi utente

**Domanda 14** ◇ Subito dopo un **fork**, (quindi prima di un eventuale **exec**)...

2/3

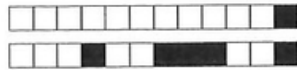
- ☒ il PID del processo figlio è sempre numericamente più grande rispetto a quello del padre
- ☐ il processo padre e il processo figlio condividono lo stesso stack
- ☒ il contenuto dello spazio di indirizzamento del processo padre è identico a quello del figlio
- ☐ il PID del processo figlio è sempre numericamente più piccolo rispetto a quello del padre

**Domanda 15** ◇ Un sistema operativo basato su microkernel...

3/3

- ☒ esegue solo una parte minimale delle sue funzionalità in modalità privilegiata
- ☐ esegue tutte le sue funzionalità in modalità privilegiata
- ☐ permette l'accesso diretto all'hardware a partire dalla modalità utente
- ☒ si basa sul principio del privilegio minimo





**Domanda 16** ◇ In un sistema realtime è più probabile ottenere la *schedulabilità* con...

- ☒ dei valori di *slack time* grandi
- ☒ utilizzando un algoritmo con priorità dinamiche
- ☒ dei valori di *laxity time* grandi
- ☐ utilizzando un algoritmo con priorità statiche

1/3

**Domanda 17** ◇ Lo stato di un processo (i.e. *ready*, *running* e *blocked*)...

- ☐ può essere modificato da ogni thread del processo
- ☒ viene utilizzato dall'algoritmo di scheduling
- ☒ può essere modificato solo dal kernel
- ☐ può essere modificato da solo dal thread principale del processo

1.5/3

**Domanda 18** ◇ In un sistema multiprocessore l'*hard affinity*...

- ☐ permette di ottenere un migliore utilizzo delle risorse di calcolo
- ☐ può essere implementata solo attraverso un algoritmo di scheduling a coda multipla
- ☐ permette ai thread di migrare tra CPU/Core diversi
- ☒ introduce dei vincoli all'algoritmo di scheduling

3/3

**Domanda 19** ◇ L'algoritmo Shortest Remaining Time Next (SRTN)...

- ☐ equivale a FIFO se l'esecuzione dei processi non viene sospesa o prelazionata (pre-emption)
- ☒ può portare a una situazione di starvation
- ☒ minimizza il tempo di risposta
- ☒ necessita di una stima del tempo totale di esecuzione dei processi

1.5/3

**Domanda 20** ◇ Le chiamate di sistema...

- ☒ sono necessarie per l'esecuzione di qualsiasi programma
- ☒ definiscono l'API del sistema operativo
- ☒ sfruttano gli interrupt asincroni
- ☐ sfruttano gli interrupt del *timer*

0/3



## Domande a risposta aperta [9 punti]

Rispondere ad ogni domanda in modo preciso e conciso

**Domanda 21** Qual'è la differenza tra *multitasking cooperativo* e *multitasking pre-emptive* [3 punti]

☐ w ☐ p- ☒ p+ ☐ c

2/3

Nel cooperativo si aspetta che il process/thread rilascie volontariamente (yield) suo accesso a CPU dopo aver finito suo job mentre pre-emptive è forzato a farlo dopo ogni "quantum" di tempo stabilito. *come? da chi?*

**Domanda 22** Perché i processi di tipo *IO-Bound* possono portare un sistema ad avere più chiamate allo scheduler rispetto a processi di tipo *CPU-Bound*? [3 punti]

☐ w ☒ p- ☐ p+ ☐ c

1/3

Perché la loro iterazione con il S.O. dipende dalle I/O ricevute, e quindi per ottimizzare la loro esecuzione si fa necessaria l'intervento dello scheduler più frequentemente.



+1/6/55+

**Domanda 23** Uno degli obiettivi generali di un algoritmo di scheduling è l'equità (*fairness*). Puoi fare un esempio di algoritmo/situazione che non rispetta questo obiettivo? [3 punti]

☒ w ☐ p- ☐ p+ ☐ c

0/3

Nel caso del Round Robin senza priorità si può portare ad una situazione di starvation dei processi con la priorità più bassa. ??

24 →  $\left( \frac{1}{7} + \frac{1}{4} = 0,39 \leq 0,77 \right)$  quindi, RMA  $\frac{1}{2} + \frac{1}{1} = 1,5 > 0,77$

25 →  $\frac{1}{5} + \frac{1}{8} = \frac{13}{40} = 0,325 \leq 0,77$ , quindi RMA



## Scheduling realtime [12 punti]

**Domanda 24** Considera un sistema realtime con i seguenti 2 task periodici:

- A, tempo di esecuzione 2, periodicità 7
- B, tempo di esecuzione 1, periodicità 4

Scegli l'algoritmo **più semplice/opportuno** tra i due visti durante il corso (RMA o EDF).

► Indica chiaramente l'algoritmo scelto sulla riga tratteggiata sotto alla tabella e motiva la tua scelta su un foglio a parte. [1 punto]

► Completa la tabella indicando l'ordine di scheduling in base all'algoritmo scelto. Nota: considera che si tratta di un sistema non-preemptive con una sola CPU/un solo core. [5 punti]

Tempo (ms) →																																		
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	
A	A	A						A	A						A	A							A	A					A	A				
B	B				B				B				B				B				B					B			B					B
	B	A	A		B			A	A	B			B		A	A	B				B	A	A		B				B	A	A			R

..... EDF ..... ☐ w ☐ p- ☐ p+ ☒ c

6/6

**Domanda 25** Considera un sistema realtime con i seguenti 2 task periodici:

- A, tempo di esecuzione 2, periodicità 5
- B, tempo di esecuzione 4, periodicità 8

Scegli l'algoritmo **più semplice/opportuno** tra i due visti durante il corso (RMA o EDF).

► Indica chiaramente l'algoritmo scelto sulla riga tratteggiata sotto alla tabella e motiva la tua scelta su un foglio a parte. [1 punto]

► Completa la tabella indicando l'ordine di scheduling in base all'algoritmo scelto. Nota: considera che si tratta di un sistema non-preemptive con una sola CPU/un solo core. [5 punti]

Tempo (ms) →																																		
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	
A	A	A				A	A				A	A				A	A				A	A				A	A				A	A		
B	B	B	B	B					B	B	B	B					B	B	B	B					B	B	B	B						B
	A	A	B	B	B	B	A	A	B	B	B	B	A	A	/	A	A	B	B	B	B	A	A	/	B	B	B	B	A	A	A	A	B	

..... RMA ..... ☐ w ☐ p- ☐ p+ ☒ c

6/6





## Scheduling non-realtime [6 punti]

► **Premessa alle domande che seguono** Considera un sistema che utilizza l'algoritmo di scheduling round-robin con priorità in cui vengono eseguiti i seguenti quattro processi CPU-bound. Per ogni processo il tempo di arrivo (arrivo nella coda), la sua priorità (1 = massima, 5 = minima), e il tempo stimato di esecuzione sono:

- A, arrivo dopo 2ms, priorità 4, tempo di esecuzione 9ms
- B, arrivo dopo 7ms, priorità 2, tempo di esecuzione 5ms
- C, arrivo dopo 9ms, priorità 1, tempo di esecuzione 6ms
- D, arrivo dopo 5ms, priorità 3, tempo di esecuzione 10ms

**Domanda 26** Determina l'ordine di scheduling completando la tabella seguente, considerando che lo scheduler è preemptive e il **quanto dura 4ms**. [4 punti]

Tempo (ms) →																																		
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	
/	/	A	A	A	D	D	B	B	C	C	C	C	C	C	B	B	B	D	D	D	D	D	D	D	A	A	A	A	A	A				
A		D			B		C																											
																<input type="checkbox"/> 0 <input type="checkbox"/> 1 <input type="checkbox"/> 2 <input type="checkbox"/> 3 <input checked="" type="checkbox"/> 4																		

4/4

**Domanda 27** Calcola il tempo medio di elaborazione (quanto di 3ms) [2 punti]

☐ w ☐ p ☒ c

2/2

$$A=30; B=11; C=6; D=21 \quad T = \frac{68}{4} = 17 \text{ ms}$$

		arrivo	esec	
1-	C	9ms	6ms	2
2-	B	7ms	5ms	3
3-	D	5ms	10ms	8
4-	A	2ms	9ms	6

quantum = 4ms