

# Sistemi Operativi 1

Marco Casu



# Contents

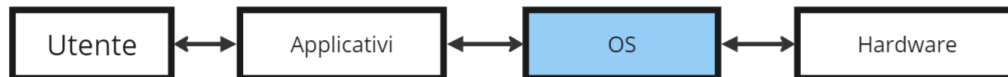
<b>1</b>	<b>Introduzione</b>	<b>3</b>
1.1	Job scheduling e Time Sharing . . . . .	4
<b>2</b>	<b>Architettura Necessaria per i Servizi dell'OS</b>	<b>5</b>
2.1	User e Kernel Mode . . . . .	5
2.2	Le System Call . . . . .	5
2.3	API per le System Call . . . . .	6
2.4	La Memoria Virtuale . . . . .	7
<b>3</b>	<b>Design ed Implementazione di un Sistema Operativo</b>	<b>8</b>
<b>4</b>	<b>La Gestione dei Processi</b>	<b>9</b>
4.1	Stati di un Processo . . . . .	10
4.2	Creazione dei Processi . . . . .	10
4.3	Scheduling dei Processi . . . . .	12
4.4	Comunicazione fra processi . . . . .	13
4.5	Algoritmi di Scheduling . . . . .	14
4.5.1	Criteri e Politiche dello Scheduling . . . . .	14
4.5.2	First Come First Served (FCFS) . . . . .	15
4.5.3	Round-Robin (RR) . . . . .	16
4.5.4	Shortest-Job-First (SJB) . . . . .	16
4.5.5	Priority Scheduling . . . . .	17
4.5.6	Multi-Level-Queue (MLQ) . . . . .	17

# 1 Introduzione

Non esiste una definizione universalmente riconosciuta di sistema operativo, ma una definizione accurata può essere :

Un sistema operativo, è un implementazione di una macchina virtuale, più facile da programmare rispetto che, lavorando direttamente sull'hardware.

Il sistema operativo (che durante il corso denomineremo come "OS"), si interfaccia, o interpone fra l'hardware ed i programmi ed applicazioni di sistema.



Per progettare un OS bisogna avere delle premesse funzionali per capire cosa includere o no dentro tale sistema, esistono macchine diverse, con scopi ed esigenze diverse, durante lo svolgimento di tale corso si tratteranno sistemi operativi per macchine a scopo *generico*.

Un OS è composto da 2 ingredienti :

- **Kernel** - Il nucleo del sistema, costantemente in esecuzione.
- **Programmi di Sistema** - Tutto ciò che non è il nucleo, ossia i programmi che lo circondano.

Non esiste un sistema operativo adatto a qualsiasi circostanza, è sempre necessario scendere a compromessi ( concetto di **trade off** ) per soddisfare i requisiti necessari. In una macchina, un OS svolge diversi ruoli, il primo è quello di **arbitro**, ossia, rendere equa ed efficiente la gestione delle risorse fisiche a disposizione. Un altro ruolo è quello di **illusionista**, ossia servirsi della *virtualizzazione* per dare la parvenza all'utente che le risorse a disposizione siano infinite. Un ultimo ruolo è quello di **collante**, cioè interporre fra software ed hardware per permettergli di comunicare, facendo interagire gli utenti con il sistema piuttosto che con la macchina direttamente. La componente principale che gestisce un OS è la CPU, la memoria ed i dispositivi di Input ed Output (che durante il corso denomineremo come "I/O"). Un componente da tenere in considerazione è il *bus di sistema*, ossia il mezzo di comunicazione fra queste entità, tale bus è suddiviso in :

- **DATA BUS** - trasporta i dati effettivi sulla quale si sta operando.
- **ADRESS BUS** - trasporta l'informazione sull'indirizzo dell'istruzione da eseguire.
- **CONTROL BUS** - trasporta l'informazione sul tipo di operazione da eseguire.

I dispositivi di I/O sono composti da i dispositivi fisici in se ed i loro **device controller**, che ne gestiscono la logica interfacciandoli con l'OS tramite i rispettivi *driver*, riservando ad essi dei registri per determinarne ed immagazzinarne lo stato e la configurazione, per leggere e scrivere dati da essi. Per non fare confusione sul bus quando bisogna comunicare con i dispositivi di I/O, sul bus è previsto uno switch fisico (M/#IO) che indica se si vuole comunicare con la memoria o con i device controller. A tal proposito, le CPU ha 2 modi per comunicare con questi ultimi :

- **port mapped** - I registri dei device controller usano uno spazio di indirizzamento separato dalla memoria principale, ma è necessario estendere l'insieme delle istruzioni elementari del linguaggio macchina per poter comunicare con questo nuovo spazio.

- **memory mapped** - I registri dei device controller vengono mappati sugli stessi indirizzi riservati alla memoria principale, tale mappatura avviene all'avvio del sistema, non è quindi necessario prevedere nuove istruzioni.

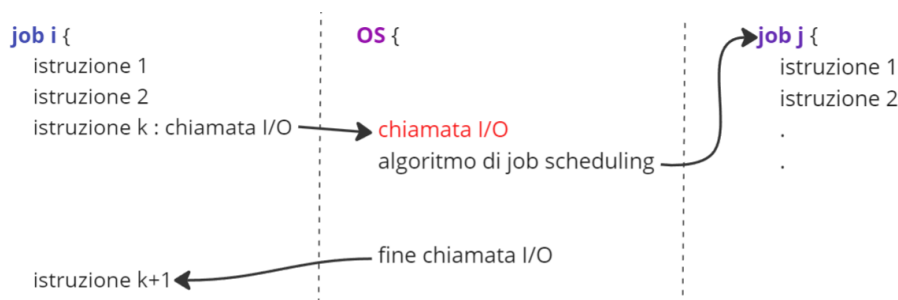
## Direct Memory Access Controller

La CPU controlla *periodicamente* lo stato delle richieste di lettura/scrittura. Un altro modo possibile per gestirle è quello delle **interruzioni**, ossia ogni qual volta che la CPU ha richiesto un'operazione di I/O, quando questa viene completata viene inviato un segnale dal device controller. Tale segnale, insieme al resto delle comunicazioni fra OS e device controller, avviene su un mezzo di comunicazione dedicato chiamato **DMA** (*Direct Memory Access Controller*), ed il suo scopo è quello di occuparsi di trasferire dati dalla memoria ai dispositivi di I/O, evitando di delegare tale compito alla CPU, soprattutto quando la quantità dei dati da trasferire è considerevole.

## 1.1 Job scheduling e Time Sharing

I sistemi operativi moderni devono eseguire contemporaneamente un'ampio numero di programmi ed applicazioni (pagine web, editor di testo ecc...). Se in passato i sistemi operativi risiedevano in un ambiente **uniprogrammato**, ossia che nella memoria era salvato un solo programma che veniva eseguito, adesso gli OS moderni godono di un ambiente **multiprogrammato**, dove vengono mantenuti più processi che vengono caricati in memoria. Ciascun processo ha determinate istruzioni (jobs) che vengono caricati in memoria, il sistema operativo, come è di facile intuizione, è costantemente caricato in memoria.

Come organizzare l'esecuzione di più processi? Essi vengono salvati in memoria, se un processo richiede dei dati tramite un'operazione di I/O, esso viene sospeso finché la richiesta non verrà terminata, nel mentre la CPU può "portarsi avanti" il lavoro eseguendo altri processi nel mentre. Usiamo il termine **chiamata bloccante** per indicare una chiamata fatta da un processo che, finché non è terminata, impedisce al processo di essere eseguito. Quando si ha un considerevole numero di chiamate bloccanti si rischia di rallentare troppo l'esecuzione dei programmi, qui agisce lo **scheduler**, ossia un programma di sistema che implementa un algoritmo allo scopo di decidere quale processo deve essere eseguito dalla CPU nel momento in cui un altro processo in esecuzione viene arrestato da una chiamata bloccante.



Assicurando un buon bilanciamento fra processi in esecuzione e chiamate I/O, tramite il job scheduling la CPU non si arresterà mai ed avrà sempre un processo in esecuzione. Sorge però un altro problema, nel caso dovessimo avere un processo considerevolmente lungo, esso verrà eseguito per un *tempo indeterminato* lasciando la CPU sempre occupata, si utilizza quindi un sistema di **time sharing**, in cui ad ogni processo è riservato un **tempo limitato**, in modo tale che esso se troppo lungo, viene momentaneamente arrestato per lasciare spazio ad altri processi (il tempo limite per ogni processo è stabilito dal sistema), essendo tali tempi molto

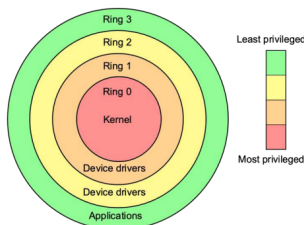
bassi per la nostra percezione, tramite il time sharing l'utente avrà un'illusione di *parallelismo* (solo apparente dato che una CPU può eseguire un solo processo alla volta).

È importante considerare che sospendere un processo per mandarne in esecuzione un altro (**content switch**) ha un suo costo, in quanto bisogna salvare lo *stato* del processo precedente salvando i valori contenuti nei registri e l'ultima istruzione da eseguire in modo da poterlo poi *ripristinare* correttamente, per cui il tempo limitato dal sistema secondo il time sharing non deve essere troppo piccolo altrimenti si rischia di fare content switch troppe volte rispetto agli effettivi calcoli da eseguire.

## 2 Architettura Necessaria per i Servizi dell'OS

### 2.1 User e Kernel Mode

Per mantenere un certo livello di sicurezza, all'interno dell'OS è possibile eseguire istruzioni in due modalità differenti, **user mode** e **kernel mode**. Alcune istruzioni sono più *sensibili*, se spostare il contenuto da un registro ad un altro (MOV) può essere fatto senza problemi, alcune istruzioni di interruzione dovrebbero richiedere un accesso privilegiato, per questo si vuole implementare la *kernel mode*, che ha la possibilità di eseguire qualsiasi istruzione. Fisicamente, si implementa un *bit* che descrive appunto, tramite i suoi 2 stati, se si sta operando da utente, o in modalità kernel. Il sistema, in user mode, non può interagire direttamente con l'I/O, e non può manipolare il contenuto della memoria. Se l'utente necessita di eseguire operazioni in cui è necessaria la kernel mode, utilizza le **system call**, delle chiamate, che permettono la momentanea transazione in kernel mode per soddisfare la richiesta, per poi ritornare alla modalità utente.



Al minimo è necessario un *bit* per i 2 stati, ma è possibile implementarne molteplici se si vogliono definire dei **protection rings**, ossia più stati di privilegi definiti a strati dove al livello 0 c'è il kernel, e gradualmente si hanno meno privilegi più il livello è alto.

Figure 1: Protection Rings

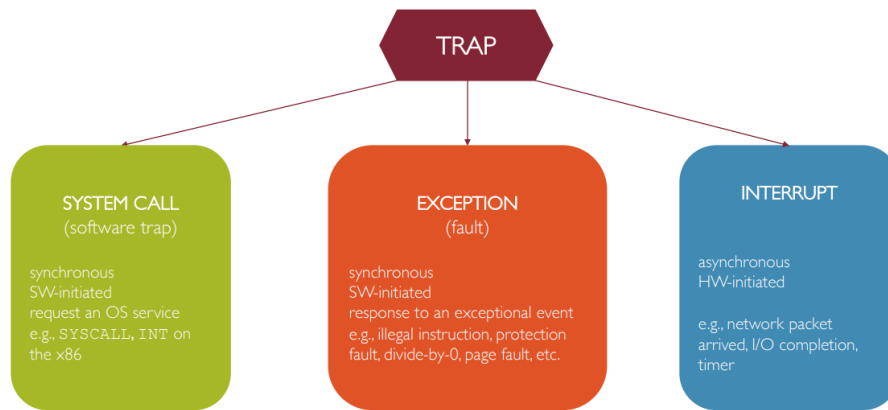
È anche necessario proteggere la memoria, limitando ogni processo senza dargli la possibilità di poter operare su tutta la memoria disponibile, a livello hardware si implementano due ulteriori registri, denominati **base** e **limit**, quando un processo è in corso, ad esso verrà riservata una limitata partizione di memoria, in *base* sarà contenuto l'indirizzo iniziale dalla quale parte la memoria disponibile, ed in *limit* quello finale, in modo da fornire un *range* di memoria utilizzabile. I valori di tali registri si aggiornano ad ogni *content switch*, dato che ad ogni processo è assegnato il suo range [base,limit].

### 2.2 Le System Call

Come abbiamo già accennato, l'utente non può interagire direttamente con le istruzioni privilegiate, esistono appositamente le **system call** (o chiamate di sistema), esse richiedono al sistema operativo di eseguire determinate operazioni (come scrivere dati su un disco o inviare dati ad un



interfaccia di rete), quindi esiste una lista di operazioni che l'utente può effettuare tramite esse, sono praticamente l'interfaccia tra l'utente ed il sistema operativo. Tali richieste sono definite **trap**, ossia eventi che causano lo switch da user a kernel mode, tali *trap* non sono esclusivamente le system call, ma anche le **eccezioni** (errori generati dal software, privilegi assenti per un'istruzione o tentata divisione per 0), e le **interruzioni** (errori generati dall'hardware, come la scadenza del tempo prefissato per un job tramite il timer).



Ci sono 6 categorie principali di system call :

- **Controllo dei processi**
- **Gestione dei file**
- **Controllo dei dispositivi**
- **Manutenzione delle informazioni**
- **Comunicazione tra processi** - per far comunicare due processi, o si utilizza un canale unico di comunicazione tra i due (*message passing*), oppure si fornisce un'area di memoria condivisa tra due processi, che andrà poi liberata una volta finita la comunicazione (*shared memory*).
- **Protezione** - forniscono agli utenti accesso temporaneo e limitato ai permessi.

## 2.3 API per le System Call

Usando le **API** (Application Programming Interface) al posto delle system call direttamente, è possibile fornire maggiore portatilità, e rendere un programma che necessita delle chiamate di sistema indipendente dall'hardware. Un API fornisce una libreria per un linguaggio di programmazione di alto livello (come il *C*), che ci permette di chiamare funzioni che eseguiranno delle chiamate di sistema.



Quando un utente chiama una funzione che richiede una syscall, viene generata un'interruzione, poi in un registro apposito (nell'immagine sovrastante "*%eax*") viene salvato il codice di quella specifica chiamata, il segnale viene poi mandato alla **IVT** (Interrupt Vector Table), ossia un vettore all'interno del kernel che assegna ad ogni interruzione una casua. Quindi l'IVT, capisce che si tratta di una system call e manda il segnale al *System Call Handler*, che si occupa di leggere il contenuto del registro prima citato ("*%eax*"), ed in base al codice, richiamare dalla *System Call Table* la chiamata corretta.

Spesso, i parametri da passare non si limitano al codice identificativo della system call. Esistono 3 diversi modi di passare parametri al sistema operativo :

- Salvare parametri in dei **registri** (ma potrebbero esistere più parametri che registri).
- Salvare i parametri in **blocchi** o "tavole" in un'area di memoria dedicata, passando come parametro nei registri l'indirizzo di tali blocchi.
- Passare i parametri inserendoli (*push*) in uno **stack** dal programma, per poi farli riprendere dallo stack (*pop*) direttamente dal sistema operativo.

Il metodo migliore risulta quello dei *blocchi* o dello *stack*, dato che non hanno limiti sulla quantità di parametri che si possono possibilmente passare.

Le chiamate di I/O eseguite dalle system call possono essere **bloccanti** o **non bloccanti**, le chiamate bloccanti, interrompono il flusso del processo, lasciandolo in "stallo" finchè non si riceveranno i dati richiesti dalla chiamata. Le chiamate non bloccanti invece, richiedono dati tramite le chiamate senza però interrompere il processo, sono quindi più difficili da implementare in quanto il programmatore deve considerare che dopo la chiamata, i dati richiesti potrebbero non essere da subito disponibili.

Come si è accennato precedentemente, risulta utile a livello fisico implementare un **timer** che segna semplicemente l'orario del giorno corrente (detto *time stamp*), esso è utile allo *scheduler* 1.1, ad esempio, può generare un'interruzione ogni 100 *microsecondi*, in modo che lo scheduler possa prendere il sopravvento sul processo per poi decidere quale altro job va eseguito.

Alcune istruzioni sono dette **atomiche**, ossia, non possono essere fermate dalle interruzioni, le architetture che implementano tali istruzioni devono far sì che esse vengano eseguite per intero, piuttosto, vengono totalmente abortite. Per eseguirle è possibile definirle nel linguaggio macchina come istruzioni speciali che sono nativamente eseguite in maniera atomica, oppure, è possibile *disabilitare* momentaneamente tutte le interruzioni.

## 2.4 La Memoria Virtuale

La **memoria virtuale** è un *astrazione* della memoria fisica, dà l'illusione ad un processo di avere illimitato spazio di memoria per lavorare, e consente ad esso di non essere totalmente caricato in memoria, caricandolo appunto nella memoria virtuale. Tale memoria è implementata sia a livello hardware (MMU) che software (OS) :

- **MMU** - è il componente che si occupa di tradurre gli indirizzi virtuali in indirizzi fisici.
- **OS** - è responsabile di gestire lo spazio degli indirizzi virtuali.

Un sistema a 64 *bit*, è capace di indirizzare  $2^{64}$  *bytes*, gli indirizzi virtuali sono suddivisi in blocchi della stessa dimensione, chiamati **pagine**, le pagine che non vengono caricate nella memoria principale, vengono salvate sul disco. Facendo ciò si fornisce ad un processo una quantità  $n$  di indirizzi virtuali, che sono salvati sia in memoria che su disco, essi vengono mappati tramite quella che si chiama **page table**, e si utilizza anche una cache chiamata **TLB** (Translation Look-aside Buffer), che salva i recenti "indirizzamenti" per potervi accedere più rapidamente. L'OS deve considerare quali pagine sono salvate sul disco, e quali sulla memoria principale.

### 3 Design ed Implementazione di un Sistema Operativo

La struttura interna di un sistema operativo può variare largamente in base alle necessità di utilizzo di tale sistema, è necessario separare quelle che sono le **politiche** del sistema (Le funzioni che deve svolgere) dal suo **meccanismo** (La possibile implementazione di tali funzioni). Tale distinzione ci permette di rendere l'OS più flessibile alle modifiche, riusabile per implementare nuove politiche, e stabile. I primi sistemi operativi erano totalmente implementati in linguaggio macchina, ciò consentiva ad essi di essere molto efficienti, di contro però, erano limitati esclusivamente all'hardware sulla quale erano scritti. I sistemi operativi odierni hanno esclusivamente una piccola porzione scritta in linguaggio macchina, il corpo principale è scritto in *C*, ed i programmi di sistema possono essere scritti in *C++*, ed altri linguaggi di scripting come *Python*. Un OS dovrebbe essere partizionato in sotto-sistemi, ognuno con compiti ben definiti. Esistono varie strutture di sistema operativo :

- **Simple Structured** - Un sistema non modulare, nella quale non esiste distinzione tra user e kernel. Risulta facile da implementare, ma pecca di rigidità e sicurezza. Un esempio di un OS che adopera tale struttura è *MS-DOS*.
- **Kernel Monolitico** - Un sistema strutturato in modo che sia tutto un grande ed unico processo, con tutti i servizi che vivono nello stesso spazio di indirizzamento. Risulta efficiente, ma essendo un unico processo non ci sono limiti di visibilità tra diverse componenti, risulta quindi poco sicuro. Un esempio di un OS che adopera tale struttura è *UNIX*.
- **Layered Structured** - Un sistema diviso in  $n$  strati, dove il livello 0 rappresenta l'hardware, ed ogni livello  $k$  implementa delle funzionalità che potranno essere riutilizzate dal livello  $k + 1$  per implementare nuovi programmi. Essendo modulare, risulta portatile, ma bisogna implementare dei canali di comunicazione fra i vari strati.
- **Micro Kernel** - È l'opposto del *Kernel Monolitico*. Nel kernel si inseriscono esclusivamente le funzionalità di base, tutto il resto sarà gestito dalle applicazioni a livello utente. Risulta sicuro ed estendibile, ma pecca nella comunicazione.
- **Loadable Kernel** - Ogni componente è separata, l'approccio risulta simile ai linguaggi di programmazione *object-oriented*. I moduli vengono caricati separatamente all'interno del kernel. Ogni componente comunica con le altre tramite un'interfaccia, è simile al *Layered Structured*, ma più flessibile.

È importante in base alla struttura utilizzati, provvedere al giusto hardware da implementare. I sistemi moderni utilizzano per lo più approcci ibridi.



## 4 La Gestione dei Processi

Definiamo la differenza tra **programma** e **processo** :

- **Programma** - rappresenta l'eseguibile di un certo applicativo, contiene le istruzioni da eseguire ed è contenuto sul disco fisso.
- **Processo** - rappresenta l'istanza del programma che viene avviato e caricato sulla memoria principale, una volta avviato, l'OS si occuperà di tale processo.

Quindi un programma viene *istanziato* in un processo, che è un entità dinamica e viene eseguito dalla CPU, ogni processo è un entità indipendente, e possono coesistere due processi istanza dello stesso programma. Ad ogni processo viene assegnata la sua quantità di memoria disponibile, e le sue istruzioni sono eseguite in maniera sequenziale. Il sistema operativo si occupa di creare, distruggere, e gestire gli stati dei processi, dedica ad essi la stessa quantità di memoria virtuale, ed il numero di indirizzi disponibili dipendono dall'architettura della macchina (ad esempio, con un processore a 32 bit, si hanno  $2^{32}$  indirizzi disponibili).

Quando si crea un processo, ad esso viene assegnata una quantità di memoria divisa in 5 unità logiche :

- **Text** - contiene le istruzioni eseguibili, ossia il risultato della compilazione.
- **Data** - contiene le variabili globali o statiche inizializzate.
- **Data** - contiene le variabili globali o statiche non inizializzate, o inizializzate a 0.
- **Stack** - struttura LIFO utilizzata per memorizzare i dati ed i parametri necessari alle chiamate di funzioni.
- **Heap** - struttura dati utilizzata per l'allocazione dinamica della memoria.

Per ogni processo quindi, esiste tale area di memoria suddivisa in 5 unità. Lo **Stack** ha su di esso due operazioni, **push()** e **pop()**, ed un registro dedicato chiamato *Stack Pointer* memorizza l'indirizzo alla cima dello stack. Ogni funzione utilizza una porzione dello stack che viene denominata **Stack Frame**, quindi quando si chiamano funzioni dentro altre funzioni, coesisteranno simultaneamente più stack frame, anche se esclusivamente uno di essi sarà attivo, ossia quello sulla quale risiede lo stack pointer (lo stack "cresce" verso il basso, quindi l'ultima funzione chiamata sarà quella attiva).

Lo stack frame contiene :

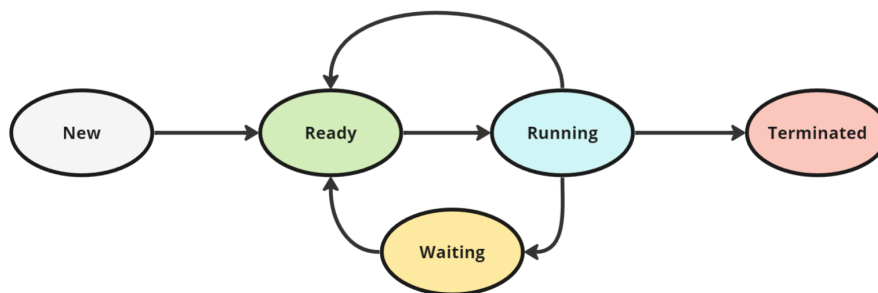
- Parametri della funzione ed indirizzo di ritorno
- Puntatore al precedente dello stack frame precedente
- Variabili locali

Quando si chiama una funzione che richiede dei parametri, essi verranno inseriti ( **push()** ) nello stack, il valore dello stack pointer verrà aggiornato, e verrà inserito nello stack anche l'indirizzo dell'istruzione di ritorno. Il problema è che lo stack pointer viene aggiornato ogni volta che si chiama una nuova funzione, quindi si usa un altro puntatore detto *Base Pointer* sul fondo dello stack, che rimane fisso per ogni stack frame senza aggiornarsi, diversamente dallo stack pointer che per forza di cosa, si aggiorna ogni qual volta viene aggiunto un nuovo valore.

## 4.1 Stati di un Processo

Un processo in esecuzione può ritrovarsi in uno dei seguenti 5 **stati** :

- **new** - Il sistema operativo ha indirizzato le strutture per eseguirlo.
- **ready** - Il processo ha tutte le risorse necessarie per iniziare o ricominciare ad essere eseguito.
- **running** - Il processo è in esecuzione sulla CPU.
- **waiting** - Il processo è sospeso, in attesa che venga soddisfatta una chiamata/richiesta che necessita per poter continuare.
- **terminated** - Il processo è concluso, l'OS può liberare la memoria dalle risorse che utilizzava.



## 4.2 Creazione dei Processi

Il sistema operativo per creare nuovi processi utilizza delle opportune chiamate di sistema. Per convenzione, un processo *Parent* (detto anche padre) è quello dalla quale si esegue la chiamata per generare nuovi processi, detti *Figli*. Ogni processo ha due valori interi utilizzati per identificare se stesso: **PID**, ed il suo parent : **PPID**. In sistemi come Unix, il process scheduler ha come **PID=0**, esso inizializza come prima cosa un processo noto come **init**, che ha **PID=1**, e si occuperà di creare tutti i processi, sarà quindi il parent primario. I processi vengono creati tramite una chiamata di sistema denominata **fork()**. Ogni processo crea più figli, generando una struttura gerarchica ad albero.

La chiamata **fork()** nello specifico, non crea un nuovo processo, ma crea un processo *clone*, identico a quello chiamante, si utilizza poi una chiamata **exec()**, che prendendo come parametri l'indirizzo in memoria di un determinato programma, sostituirà al processo corrente le istruzioni del programma nuovo che si vuole eseguire. Sarà quindi la congiunzione di tali chiamate **fork()** ed **exec()** a generare un nuovo processo.

Quando un processo padre genera un figlio, ha due possibili opzioni :

- Arrestare la sua esecuzione, ed attendere che il processo figlio appena generato termini prima di ricominciare, tramite la chiamata **wait()**.
- Continuare la sua esecuzione, in maniera concorrente con il suo processo figlio.

Vediamo come un programma si occupa di generare un nuovo processo tramite la chiamata di sistema :

```

#include <sys/types.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>

int main(){
    pid_t pid;
    /* fork a child process */
    pid = fork();

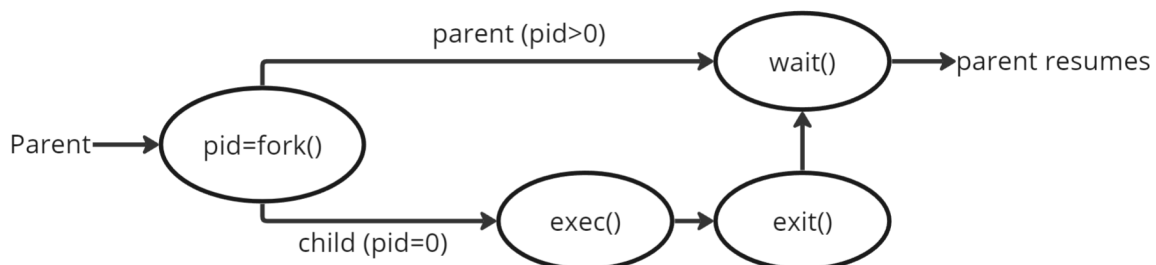
    if(pid<0){
        /* error occurred */
        fprintf("Fork - Failed");
        exit(-1);
    }

    else if(pid==0){
        /* child process */
        execlp("bin/ls","ls",NULL);
    }

    else{
        /* parent process */
        wait(NULL);
        printf("Child - Complete");
        exit(0);
    }
}

```

Si osservi il codice sopra mostrato. Quando viene eseguito un `fork()` e creato un clone, i due processi padre e figlio differiranno esclusivamente per il loro PID. La funzione `fork()` ritorna il PID del processo appena clonato (quindi il padre avrà salvato nella variabile, il PID del figlio), il processo figlio, avrà la variabile `pid=0`, per questo si entrerà nel blocco di codice che si occuperà di fare l'`exec()` sostituendo le istruzioni con quelle del programma presente all'indirizzo `"bin/ls"`, generando così un nuovo processo. Se il PID è diverso da 0, il programma eseguirà una `wait()`, aspettando che il processo figlio termini, prima di ricominciare. Sarà quindi il



programma scritto dall'utente a dover implementare la logica adeguata (tramite la lettura dei PID) per capire se il processo attualmente in esecuzione è quello padre o quello figlio.

Un processo può esplicitamente richiedere la sua terminazione tramite la chiamata di sistema

`exit()` , dando un codice di uscita, che per convenzione è 0 quando tale processo ha terminato la sua esecuzione senza errori, altrimenti -1, oppure può essere terminato in maniera forzata dal suo processo padre. Un processo non può esistere senza padre, se un processo padre termina ma vi sono ancora dei processi figli in esecuzione, essi, detti processi *orfani*, vengono ereditati dal processo `init` , che si occuperà di terminarli. Quando un processo termina, lo spazio dedicato alle sue risorse viene liberato.

### 4.3 Scheduling dei Processi

Un sistema operativo deve far conto a due obiettivi :

- far sì che la CPU stia costantemente eseguendo processi
- avere un tempo di risposta accettabile per i programmi che interagiscono con l'utente

Lo scheduler si occupa di decidere quale processo eseguire venendo in contro a tali obiettivi, anche se essi possono entrare in conflitto fra loro. Il sistema operativo salva tutti i PCBs<sup>1</sup> dei processi in delle code, ci sono 5 code, una per ogni possibile stato. Quando un processo cambia stato, il suo PCB viene eliminato dalla coda precedente ed inserito nella nuova coda corrispondente. Ovviamente, nella *Running Queue* vi può essere un solo processo per volta (in sistemi con architetture single core). Nelle altre code, non ci sono limiti teorici di dimensioni.

Esistono due tipi di scheduler.

- Il **long-term scheduler** si occupa di selezionare i processi da eseguire dalla memoria secondaria (ad esempio, il disco) e di caricarli in memoria principale, viene eseguito poco frequentemente.
- Lo **short-term scheduler** invece, si occupa di selezionare i processi dalla coda dei pronti e di assegnarli alla CPU per l'esecuzione, viene eseguito molto frequentemente, circa ogni 50-100 millisecondi.

Abbiamo già definito l'operazione di *Content Switch*, ossia quella di interrompere un processo per eseguirne un altro. Tale operazione risulta costosa in termini computazionali, dato che è necessario salvare lo stato del processo da interrompere e caricare lo stato del processo da eseguire dai loro rispettivi PCB. Il content switch è quindi operazione da eseguire solo quando necessario, quando avviene un'interruzione, oppure quando un processo impiega troppo tempo generando un'interruzione del timer. I processi che utilizzano principalmente la CPU per eseguire esclusivamente calcoli (talvolta pesanti), che quindi richiedono più tempo per essere completati, senza però fare richieste di I/O, sono detti *CPU-bound processes*.

Il tempo che impiega la CPU per fare content switch è "sprecato" dato che non si stanno effettuando calcoli utili all'esecuzione dei processi, quindi a seconda delle disponibilità, è possibile implementare un quanto di tempo massimo dedicato ad ogni processo, a seconda delle esigenze :

- Un quanto di tempo minore farà sì che si eseguiranno più content switch, aumentando la responsività.
- Un quanto di tempo maggiore risulterà in meno content switch, minimizzando il tempo perso della CPU, massimizzandone il suo utilizzo.

---

<sup>1</sup>Process Control Block

## 4.4 Comunicazione fra processi

Due processi possono essere fra loro :

- **cooperativi** - possono influire o venire influiti da altri processi per operare su computazioni comuni.
- **indipendenti** - operano in maniera concorrente sul sistema e non si influenzano fra loro.

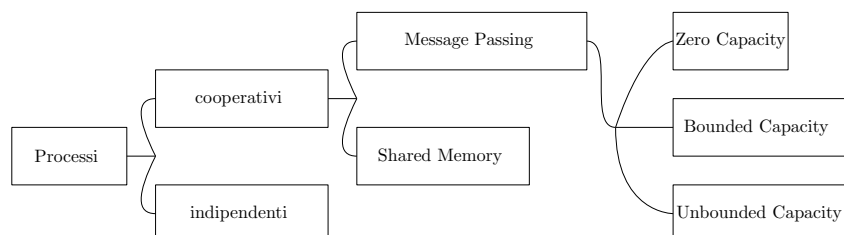
Un processo particolarmente complesso può essere scomposto in più processi *cooperativi*, è necessario predisporre i processi cooperativi di adeguati canali di comunicazione, ci sono due possibili modi di farli comunicare :

- **Message Passing** - è il metodo più lento, dato che ogni trasferimento avviene tramite una system call, ma è semplice da mettere in atto quindi preferibile se la quantità o la frequenza dei messaggi non è particolarmente elevata.
- **Shared Memory** - è più complesso da mettere in atto e non funziona perfettamente quando si lavora su più computer, non richiede però l'utilizzo delle system call ed è quindi preferibile quando si devono trasferire grandi quantità di informazioni sullo stesso computer.

Nel sistema *Shared Memory* viene creato uno spazio di memoria condiviso per due processi differenti, inizialmente tale memoria appartiene al PCB di un solo processo, tramite una system call viene poi resa pubblica e disponibile ad altri processi, che possono fare delle system call per accedere ad essa.

Nel *Message Passing*, il sistema operativo deve implementare delle specifiche system call adibite all'invio e ricezione dei messaggi, un collegamento va stabilito tra due processi cooperanti. Il processo mittente deve poter identificare il processo destinatario, è possibile creare un canale "uno ad uno" per ogni coppia di processi comunicanti, oppure creare delle "porte" condivise dove più processi possono comunicare, e trasferire informazioni su tali porte che potranno essere lette da ogni processo. Tali messaggi ovviamente occupano spazio in memoria, solitamente vanno in una coda, ci sono 3 diversi modi di gestire la coda ad essi riservata :

- **Zero Capacity** - I messaggi non hanno una coda nella quale vengono salvati, quindi il mittente si blocca e non può inviare altri messaggi finché il destinatario non risponde.
- **Bounded Capacity** - I messaggi vengono salvati in una coda con una capacità di memoria finita predeterminata, quindi i mittenti potranno inviare messaggi affinché la coda non sarà piena.
- **Unbounded Capacity** - La coda ha una capacità (teoricamente )infinita, quindi i mittenti potranno inviare messaggi senza blocchi.



## 4.5 Algoritmi di Scheduling

Vediamo in questo paragrafo quali sono alcuni dei criteri presi in considerazione dagli scheduler per selezionare il prossimo processo dalla coda pronti che andrà in esecuzione. Lo scheduler deve far sì che si alternino in continuazione processi CPU-bound e processi che fanno operazioni di I/O, tenendo in considerazione che gli accessi alla memoria richiedono svariati cicli di clock, togliendo tempo al calcolo effettivo.

Ci sono 4 possibili situazioni in cui interviene lo short term scheduler per prendere un processo dalla coda pronti :

1. Quando un processo passa dallo stato running allo stato waiting (ad esempio quando vi è una system call).
2. Quando un processo passa dallo stato running allo stato ready (quando scade il timer che determina il tempo massimo assegnato ad ogni processo).
3. Quando il processo passa dallo stato waiting allo stato ready ( il processo interrotto perché ha richiesto una risorsa, vede tale risorsa diventare disponibile).
4. Quando viene creato un nuovo processo ed entra nella coda dei processi pronti, oppure quando un processo termina.

Si noti come, nei casi 1 e 4, lo scheduler è costretto ad intervenire, in quanto la CPU necessita di un nuovo processo da eseguire, nei casi 2 e 3 invece, l'intervento non è necessario, ed è a discrezione dello scheduler se intervenire o meno.

Gli scheduler che intervengono esclusivamente quando è necessario, si dicono **Non-preemptive**, quelli che invece, intervengono anche nei casi 2 e 3, sono detti **Preemptive**.

Uno scheduler *Preemptive* può essere problematico se agisce in situazioni delicate (Ad esempio, mentre il Kernel sta eseguendo una system call), per questo prima di eseguire un'interruzione, l'OS si occupa di accertarsi che una chiamata di sistema sia completata prima di eseguire il blocco (se necessario, si interrompono momentaneamente le interruzioni).

È importante sapere che il modulo dello scheduler che si occupa specificamente di far eseguire alla CPU il processo selezionato è noto con il nome di **Dispatcher**, si occupa di fare context switch, passare alla user mode, e "saltare" all'indirizzo di memoria dell'ultimo programma caricato.

### 4.5.1 Criteri e Politiche dello Scheduling

Introduciamo adesso alcune notazioni e definizioni importanti riguardo il calcolo dei tempi che un processo impiega sulla CPU.

- **Arrival Time** ( $T^{arrival}$ ) : Il tempo che impiega un processo per arrivare nella coda pronti.
- **Completion Time** ( $T^{completion}$ ) : Il tempo che impiega un processo per completare la sua esecuzione.
- **Burst Time**: ( $T^{burst}$ ) : Il tempo totale nella quale il processo è in esecuzione sulla CPU.
- **Turnaround Time** ( $T^{turnaround}$ ) : La differenza fra il Completion Time e l'Arrival Time, definita come  $T^{completion} - T^{arrival}$ .



- **Waiting Time** ( $T^{waiting}$ ) : La differenza fra il Turnaround Time ed il Burst Time, definita come  $T^{turnaround} - T^{burst}$ .

Ci sono diversi criteri da poter prendere in considerazione quando si scrive un algoritmo di scheduling, ed in base a tali criteri, esistono algoritmi migliori di altri, tali criteri sono :

- **Utilizzo della CPU** - Il tempo in cui la CPU è occupata ad eseguire calcoli, idealmente, dovrebbe essere occupata il 100% del tempo, l'obiettivo è quindi di *massimizzare* tale utilizzo.
- **Throughput** - Il numero di processi da completare per unità di tempo, l'obiettivo è quindi di *massimizzare* tale numero.
- **Turnaround time** - L'obiettivo è quello di *minimizzare* il tempo impiegato da un processo, dalla sua selezione da parte dello scheduling fino al completamento (incluso lo Waiting Time).
- **Waiting time** - L'obiettivo è quello di *minimizzare* il tempo che un processo rimane fermo nella CPU in attesa di essere selezionato dallo scheduler.
- **Response time** - Il tempo che intercorre fra la richiesta di un comando, e la risposta ad esso, l'obiettivo è quello di *minimizzare* tale tempo per rendere il sistema più interattivo e responsivo.

Idealmente sarebbe ottimo scegliere un algoritmo di scheduling che soddisfa tutte le richieste appena elencate, ovviamente in una situazione reale, la massimizzazione di certi criteri porta svantaggio agli altri, rientra quindi il concetto di *trade-off*, sceglieremo quindi un certo algoritmo di scheduling in grado di soddisfare solo un certo tipo di politiche.

- Minimizzare il response time medio fa sì che l'utente riceva l'output il più rapidamente possibile, minimizzare il tempo massimo di response time invece, previene dagli scenari in cui un processo ha un response time molto più alto rispetto agli altri, minimizzare la varianza invece, rende il response time dei processi più "predicibile" dall'utente, queste politiche sono tipiche dei **sistemi interattivi**.
- Massimizzare il throughput si traduce in un utilizzo più efficiente delle risorse di sistema, e minimizzare lo waiting time da ad ogni processo la stessa quantità di tempo da spendere sulla CPU (di contro, potrebbe aumentare la media del response time), queste politiche sono tipiche dei sistemi batch<sup>2</sup>.

Vediamo adesso il funzionamento generale di alcuni algoritmi di scheduling noti, i quali possono essere preemptive oppure non-preemptive.

#### 4.5.2 First Come First Served (FCFS)

Tale algoritmo funziona, ed è implementato come una coda *First-In-First-Out*, è quindi molto semplice, in quanto manda in esecuzione i processi in ordine di arrivo, lo scheduler entra in funzione solamente quando un processo in esecuzione fa una richiesta di I/O (oppure termina la sua esecuzione).

---

<sup>2</sup>tipo di sistema in cui i processi vengono eseguiti in gruppi o lotti. Invece di eseguire ogni processo in modo interattivo e immediato, un batch system raccoglie una serie di processi o comandi e li esegue in sequenza, senza richiedere l'interazione dell'utente durante l'esecuzione.

I processi non sono limitati da un tempo massimo quindi possono rimanere in esecuzione sulla CPU per un tempo indeterminato, è quindi uno scheduler *non-preemptive*.

- **Pro** - Risulta molto semplice da implementare.
- **Contro** - Il tempo di attesa (waiting time) è molto variabile. Vi è poca alternanza di processi I/O-bound e processi CPU-bound dato che un processo che fa richiesta di I/O potrebbe trovarsi dopo (e quindi attendere la terminazione) di un processo che impiegherà molto tempo sulla CPU.

#### 4.5.3 Round-Robin (RR)

È un algoritmo simile al FCFS, solo che impone un limite di tempo (detto quanto temporale) ai processi che impiegano troppo tempo sulla CPU. Quando un job viene assegnato alla CPU, parte un timer (implementato a livello hardware).

Se il processo termina prima della scadenza del timer, lo scheduler manda in esecuzione il prossimo come un semplice FCFS, se invece il timer scade durante l'esecuzione del processo, lo scheduler interviene dando in esecuzione alla CPU il prossimo processo, quello interrotto invece verrà re-inserito in fondo alla coda, è quindi un sistema *preemptive*.

Come implicato, i processi pronti sono gestiti in una coda circolare, è uno scheduler equo in quanto garantisce a tutti i processi lo stesso tempo di esecuzione sulla CPU. Le performance di questo algoritmo sono sensibili alla durata del quanto temporale scelto, se il tempo del quanto è molto grande, l'algoritmo si comporterà come un FCFS, se troppo piccolo, verranno fatti troppi context switch.

#### 4.5.4 Shortest-Job-First (SJB)

L'idea, è di dare la priorità ai processi che hanno il "carico di lavoro stimato" più grande sulla CPU, con carico di lavoro, si intende il tempo che impiegheranno in esecuzione, prima della prossima richiesta di I/O o della terminazione stessa.

- **Pro** - È ottimale quando l'obiettivo è quello di minimizzare il tempo di attesa.
- **Contro** - È quasi impossibile sapere con precisione quale sia il prossimo processo con il minor carico di lavoro da eseguire. Inoltre, vi è il rischio che i processi con un carico di lavoro elevato entrino nella condizione di *starving*<sup>3</sup>.

Come si può però "predirre" il tempo che un processo impiegherà sulla CPU? L'idea, è quella di basarsi sui tempi di esecuzione dei processi precedenti, tramite una tecnica nota come **exponential smoothing**.

$x_t$  = Tempo attuale sulla CPU del  $t$ -esimo processo (valore noto).

$s_t$  = Tempo stimato sulla CPU del  $t$ -esimo processo (valore noto).

Dati  $x_t$  e  $s_t$ , vogliamo stimare il tempo di attesa del prossimo processo, ossia  $s_{t+1}$ .

Sia  $\alpha$  un coefficiente reale :  $\alpha \in [0, 1]$ , la predizione sarà :

$$s_{t+1} = \alpha \cdot x_t + (1 - \alpha) \cdot s_t$$

---

<sup>3</sup>Restano nella coda senza mai essere selezionati dallo scheduler, in quanto hanno bassa priorità di essere selezionati.

Facciamo alcune osservazioni :

$\alpha = 0 \implies s_{t+1} = s_t \implies$  Si ignora il tempo misurato del processo precedente. e si assume un tempo di lavoro costante per tutti i processi.

$\alpha = 1 \implies s_{t+1} = x_t \implies$  Si assume che il tempo di lavoro del prossimo processo sia lo stesso del processo precedente.

Solitamente, si decide che  $\alpha = \frac{1}{2}$ . Tale algoritmo può essere implementato sia in maniera *preemptive* che *non-preemptive* :

- Una volta che un processo viene assegnato, rimane sulla CPU fino alla prossima interruzione (o terminazione).
- Quando un nuovo processo arriva nella coda pronti, si controlla se esso ha un tempo di lavoro stimato maggiore del processo in esecuzione, se sì, viene eseguito lo switch.

#### 4.5.5 Priority Scheduling

È il caso generale del SJF, in cui ad ogni job viene assegnato un grado di priorità in base a certi parametri, e lo scheduler prediligerà i processi con la priorità più alta (nel caso del SJF, più il carico di lavoro è basso, più il processo è prioritario). Il livello di priorità non è altro che un valore intero, mantenuto in un certo range (usualmente, più il numero è basso più la priorità è alta).

Le politiche possono essere assegnate :

- **Internamente** - Il grado di priorità è assegnato dal sistema operativo considerando politiche e criteri interni come il tempo di lavoro sulla CPU, l'alternanza fra richieste di I/O ed esecuzione ecc..
- **Esternamente** - Il grado di priorità è assegnato dall'utente basandosi su criteri totalmente arbitrari in base all'importanza del processo.

Come visto prima, tale algoritmo può essere implementato sia in maniera *preemptive* che *non-preemptive*.

Si è accennato precedentemente della **starvation**, ossia della condizione in cui un processo con bassa priorità, rischia di non essere mai selezionato in quanto surclassato da processi sempre con gradi di priorità superiori. La soluzione più ovvia risulta essere quella denominata con **aging**, ossia, l'operazione di aumentare il grado di priorità di un processo nel tempo, in modo che, anche i processi poco prioritari, con l'andare avanti nel tempo verranno prima o poi schedulati.

#### 4.5.6 Multi-Level-Queue (MLQ)

L'insieme dei processi viene diviso in partizioni, in base alla categoria di ogni processo (ad esempio, una categoria per i processi grafici, una per i processi correlati all'audio, ecc..), e si applicano algoritmi diversi di scheduling su ogni categoria.

Un esempio è l'applicazione della **Strict Priority**, in cui i processi vengono divisi in diverse

code in base ad un grado di priorità deciso, e poi ogni singola coda avrà il proprio algoritmo di scheduling, ad esempio, il RR, dove ogni coda ha un quanto temporale diverso dalle altre.

**Attenzione :** Nessun processo può passare da una coda ad un'altra.

