

Principais eventos que levam à criação de processos:

1. Ao iniciar o sistema operacional (o init)
2. Usuário executa comando/ inicia programa através da shell
3. Atendimento de uma requisição específica (p.ex. processo **inet** cria processo para tratar requisição de rede: ftp, rsh, etc.)
4. Início de um programa em momento pré-determinado (através do cron daemon)
5. Processamento de um job de uma fila de jobs

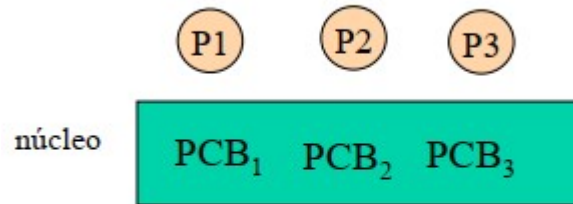
Em todos os casos, um processo pai cria um novo

Implementação de Processos

A cada processo estão associadas informações sobre o seu estado de execução (o seu *contexto de execução*), Estas ficam armazenadas em uma entrada da Tabela de Processos (e em Process Control Blocks)

Gerenciamento de processos	Gerenciamento de memória	Gerenciamento de arquivos
<div>Registradores</div> <div>Contador de programa</div> <div>Palavra de estado do programa</div> <div>Ponteiro de pilha</div> <div>Estado do processo</div> <div>Prioridade</div> <div>Parâmetros de escalonamento</div> <div>Identificador (ID) do processo</div> <div>Processo pai</div> <div>Grupo do processo</div> <div>Sinais</div> <div>Momento em que o processo iniciou</div> <div>Tempo usado da CPU</div> <div>Tempo de CPU do filho</div> <div>Momento do próximo alarme</div>	<div>Ponteiro para o segmento de código</div> <div>Ponteiro para o segmento de dados</div> <div>Ponteiro para o segmento de pilha</div>	<div>Diretório-raiz</div> <div>Diretório de trabalho</div> <div>Descritores de arquivos</div> <div>Identificador (ID) do usuário</div> <div>Identificador (ID) do grupo</div>

Process Control Block (PCB)

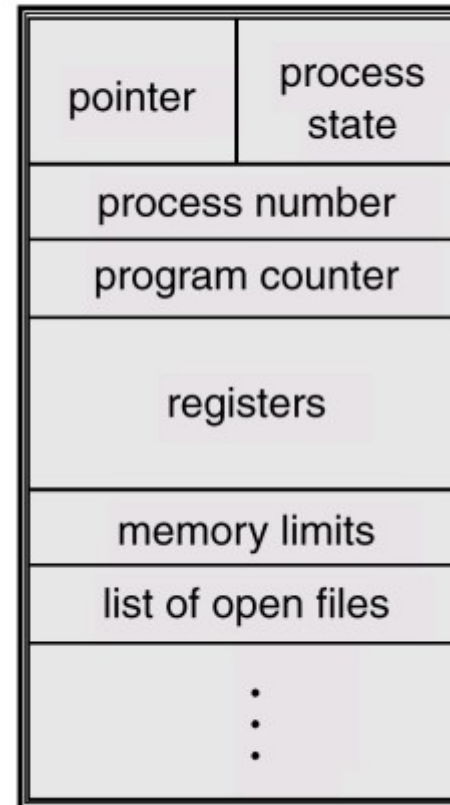


PCB contém informações que são necessárias para colocar o processo em execução.

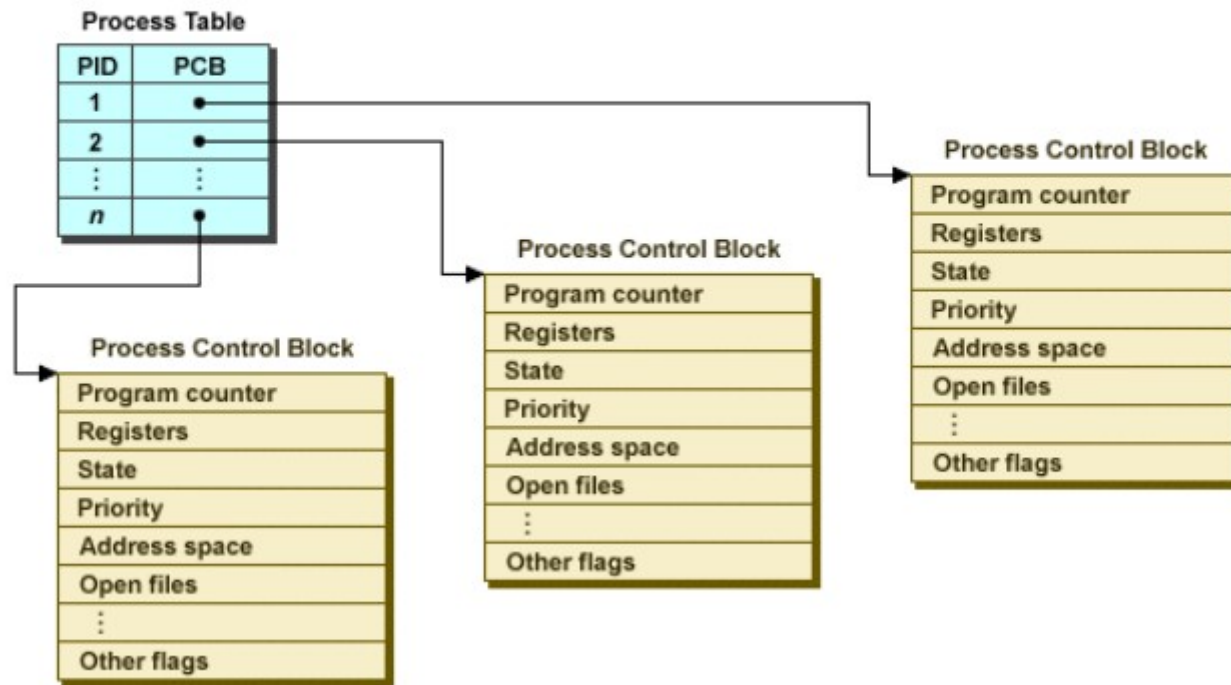
Para ser capaz de reiniciar um processo interrompido (ou esperando) o estado anterior em que deixou a CPU precisa ser restaurado;

Carrega-se a CPU (e e MMU) com os dados de contexto armazenados no PCB

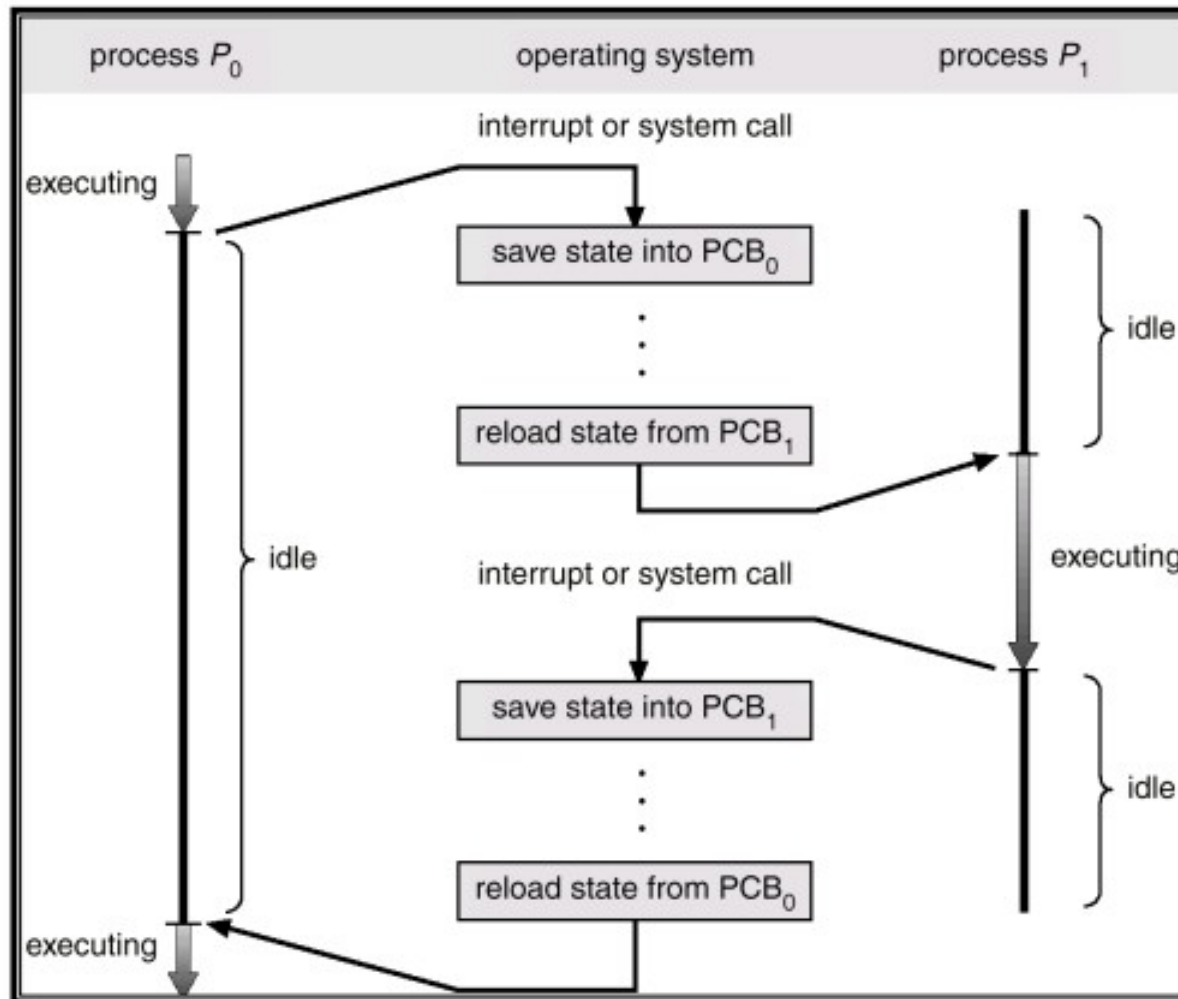
Em sistemas Unix, o PCB é uma estrutura no espaço do usuário que é acessada pelo núcleo (área u)

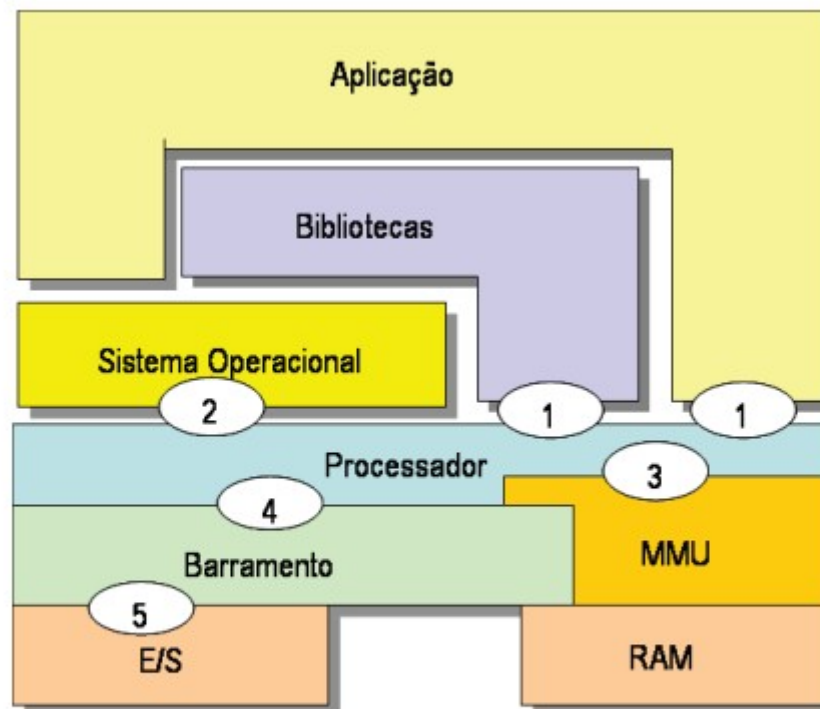


Process Table e PCB



TROCA DE CONTEXTO





Arquitetura de computadores como um conjunto de camadas de abstração (adaptada de [Smith e Nair 2005])

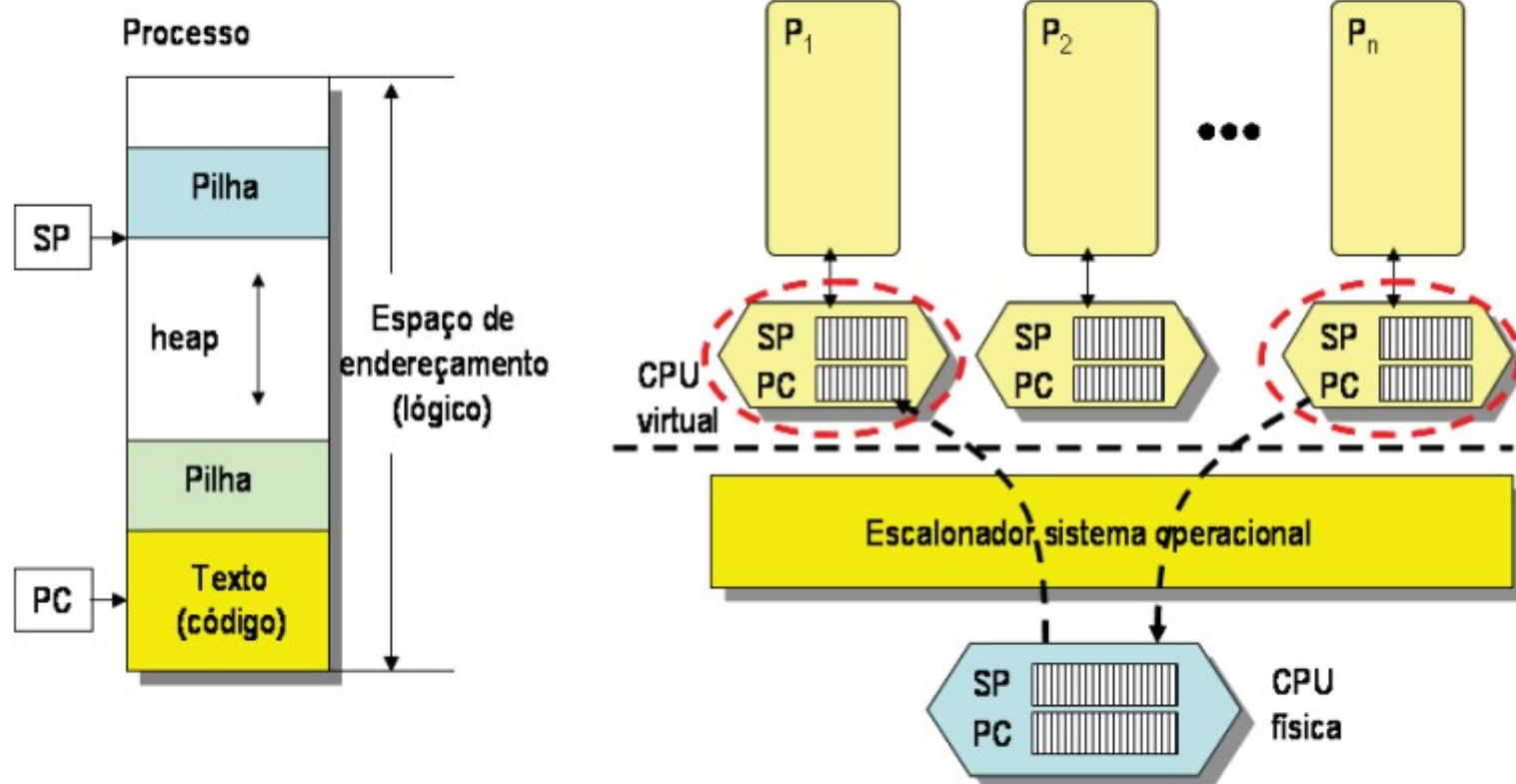


Figura 4.2 – A abstração de processo em um sistema operacional

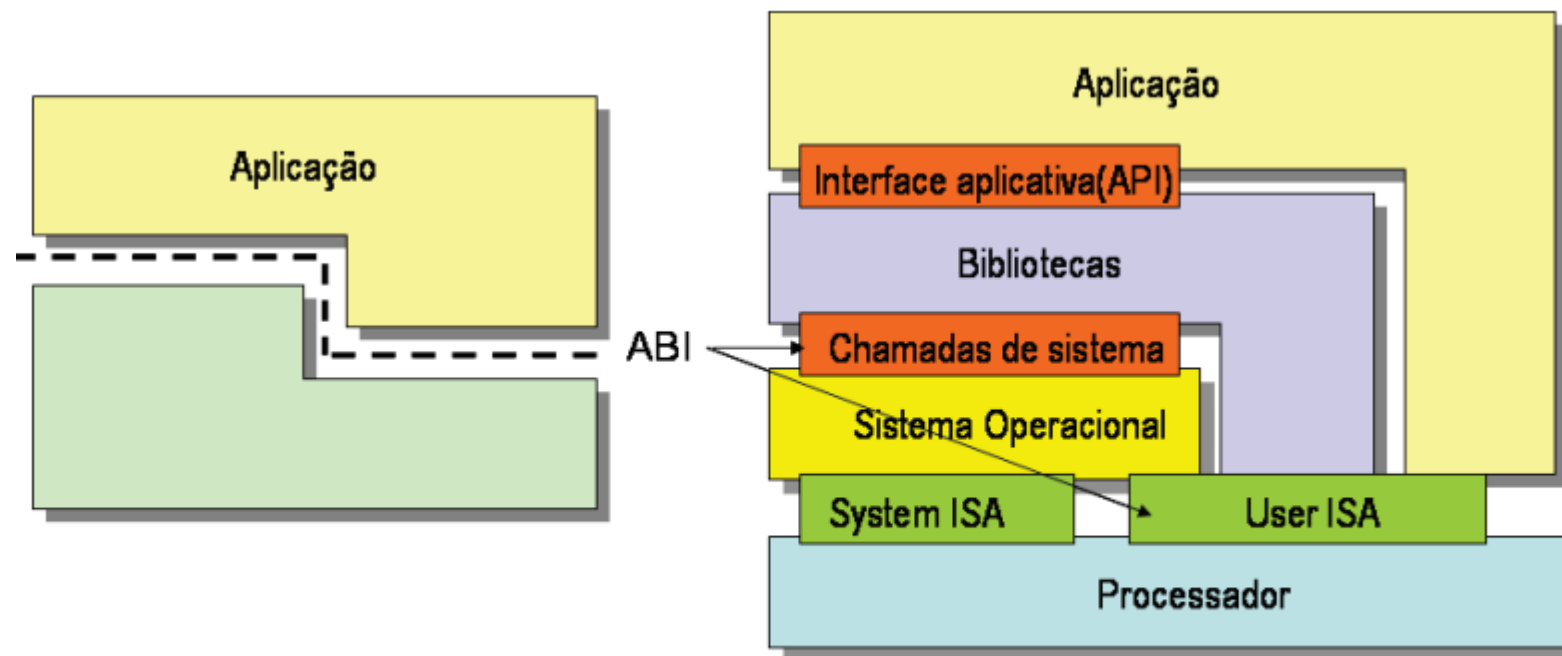


Figura 4.3 – Interfaces genéricas de um sistema de computação

Teorema de Popek & Goldberg III

Instruções sensíveis

Podem consultar ou alterar o status do processador, ou seja, os registradores que armazenam o status atual da execução no hardware

Instruções privilegiadas

Execução em modo usuário gera uma exceção, ou seja, é interrompida e o sistema operacional é notificado.

São acessíveis somente por meio de códigos executando em nível privilegiado (código de núcleo).

Teorema de Popek & Goldberg IV

Segundo o teorema:

Toda instrução sensível deve ser também privilegiada. Quando uma instrução sensível for executada por uma aplicação não-privilegiada (núcleo do SO convidado, anel 1 ou 2) irá provocar uma interrupção que deverá ser interceptada e tratada pelo *hypervisor*.

Hypervisor irá emular o efeito desejado da instrução sensível.

Garantindo o **isolamento** entre VMs.

Instruções não-privilegiadas podem ser executadas diretamente no hardware real. Não-prejudiciais à virtualização.

Arquitetura x86, a princípio, não obedecia este teorema.

Instruções sensíveis que executam sem gerar interrupções.

Hypervisor não consegue interceptá-las e interpretá-las.

Virtualização completa ou total

Hypervisor situado no anel 0.

Disponibiliza uma réplica do hardware subjacente. Alguns autores chamam de *virtualização do hardware*.

Toda interface (ISA) é virtualizada.

Vantagem:

SO visitante não precisa sofrer modificações para rodar na VM.

Tradução binária: binário SO ! *hypervisor* ! binário hardware. Em tempo de execução.

Detectar e tratar instruções sensíveis não-privilegiadas que não geram interrupções ao serem invocadas pelo SO *guest* ! problema na x86.

Desvantagem:

Queda do desempenho em até 30%.

Exemplos: *VMware*, *VirtualBox* e *Qemu*.

Paravirtualização

SO convidado tem consciência que está sendo virtualizado.

SO convidado precisa ser modificado.

Adaptação é feita no *kernel*.

Tradução binária não é realizada.

Aumenta o desempenho da virtualização.

Precisa verificar apenas interface de sistema (instruções sensíveis).

Interface de usuário é mantida (apps do usuário sem modificação)

Vantagem:

Acesso ao hardware diretamente (não-privilegiadas)

Monitorado pelo *hypervisor*, que informa os limites (e.g. disco e memória)

Desvantagem:

Alteração do *kernel*

Linux: modificar 2995 linhas de código (≈ 1 , 36% do código fonte)

Exemplo: *Xen*

Virtualização em x86

Arquitetura x86 não foi projetada, a princípio, para ser virtualizada 17 instruções sensíveis que não são privilegiadas cuja execução em modo usuário não gera uma exceção, mas é tratada pela própria x86 e assim Viola o teorema de Popek & Goldberg

Problema:

Hypervisor executa no anel 0 (modo privilegiado) ! gerencia recursos

SO único software que deve executar no anel 0 ! gerencia recursos

x86 for virtualizada ! anel 1 ou 2

Virtualização é transparente ! a x86 "pensa" que está no anel 0

Executar uma das 17 instruções "críticas" ! abortadas

Ideal: Gerar uma exceção e ser tratada pelo *hypervisor*

Desafio: lidar com essas 17 instruções críticas

Virtualização completa ! tradução binária (queda no desempenho)

Solução: *virtualização assistida pelo hardware*

Intel-VT (*Vanderpool*) em 2005 e AMD-V (*pacífica*) em 2006

Importância da Virtualização

Virtualização pode ser vista como a capacidade de executar múltiplos sistemas operacionais (SOs) em uma única plataforma física, dividindo os recursos de hardware. Em outras palavras, a virtualização permite ter duas ou mais máquinas virtuais (MVs), executando SOs diferentes simultaneamente em um mesmo computador de forma **totalmente isolada**.

O isolamento dos softwares em suas próprias MVs oferecido pela virtualização pode aumentar a segurança e confiabilidade de diversos sistemas. A segurança pode ser aumentada com o confinamento de invasões nas MVs em que ocorrem, impedindo que ela atinja outras aplicações que estejam executando em outras MVs. **Enquanto a confiabilidade pode ser melhorada porque falhas de software em uma VM não afetam as outras MVs**. Além disso, para assegurar maior tolerância a falhas é possível executar cópias idênticas da mesma carga de trabalho em duas MVs distintas e, assim, em caso de falha de uma das MVs, a outra pode fazer a cobertura instantaneamente

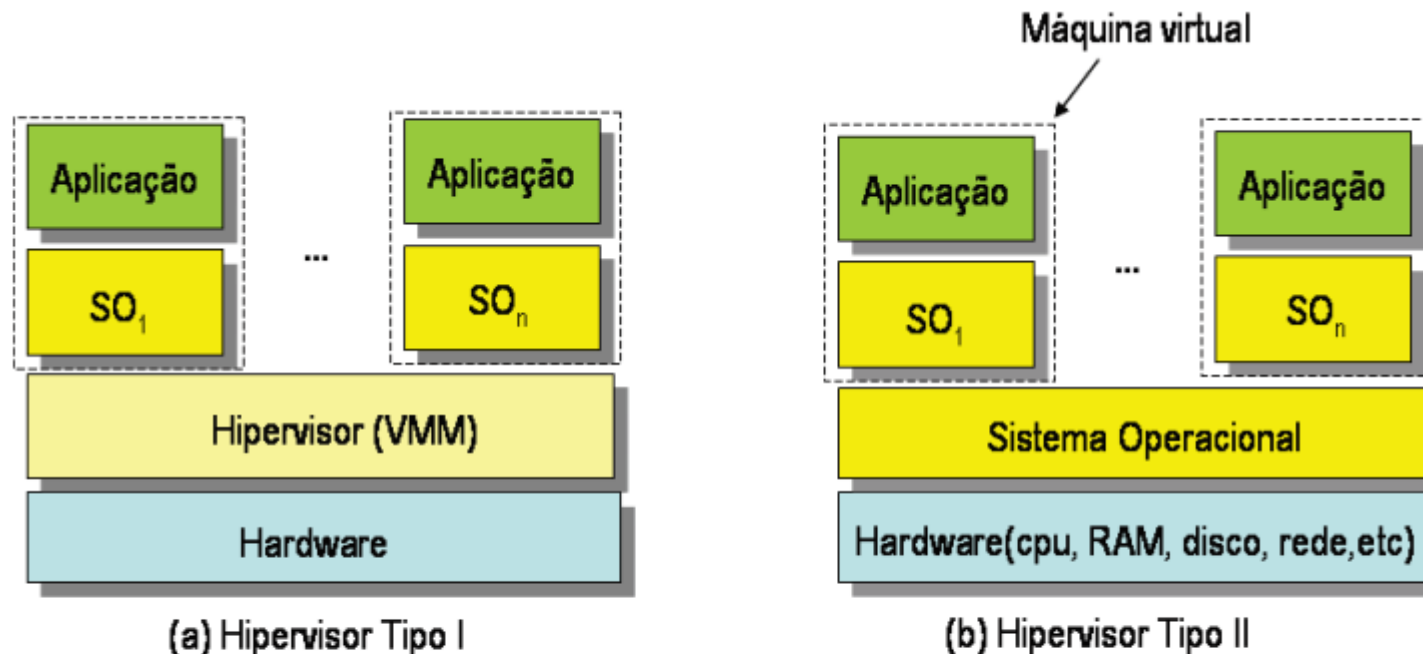


Figura 4.5 – Máquina virtual de processo: hipervisores tipos I e II

Os hipervisores tipo I, ou nativos, são aqueles que executam diretamente sobre o hardware de uma máquina real e as máquinas virtuais são postas sobre ele (figura 4.5a). A função básica de um hipervisor nativo é compartilhar os recursos de hardware (processador, memória, meios de armazenamento e dispositivos de E/S) entre as diferentes máquinas virtuais de forma que cada uma delas tenha a ilusão de que esses recursos são privativos a ela

Os hipervisores tipo II, ou hóspedes, são caracterizados por executar sobre um sistema operacional nativo como se fossem um processo deste hardware virtual criado sobre os recursos de hardware oferecidos pelo sistema operacional nativo

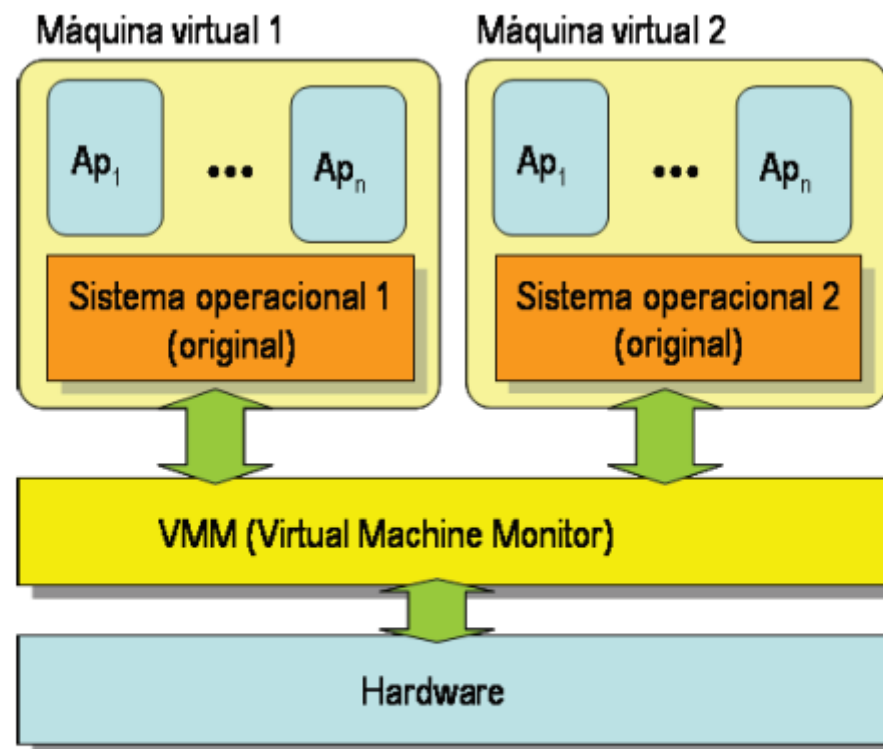


Figura 4.7 – Virtualização total

A Intel apresenta suas extensões para as arquiteturas x86 de 32 e 64 bits sob o nome IVT (*Intel Virtualization Technology*), ao passo que a AMD oferece esse suporte apenas para suas arquiteturas de 64 bits. A extensão da AMD é denominada de AMD-V, *AMD-Virtualization*.

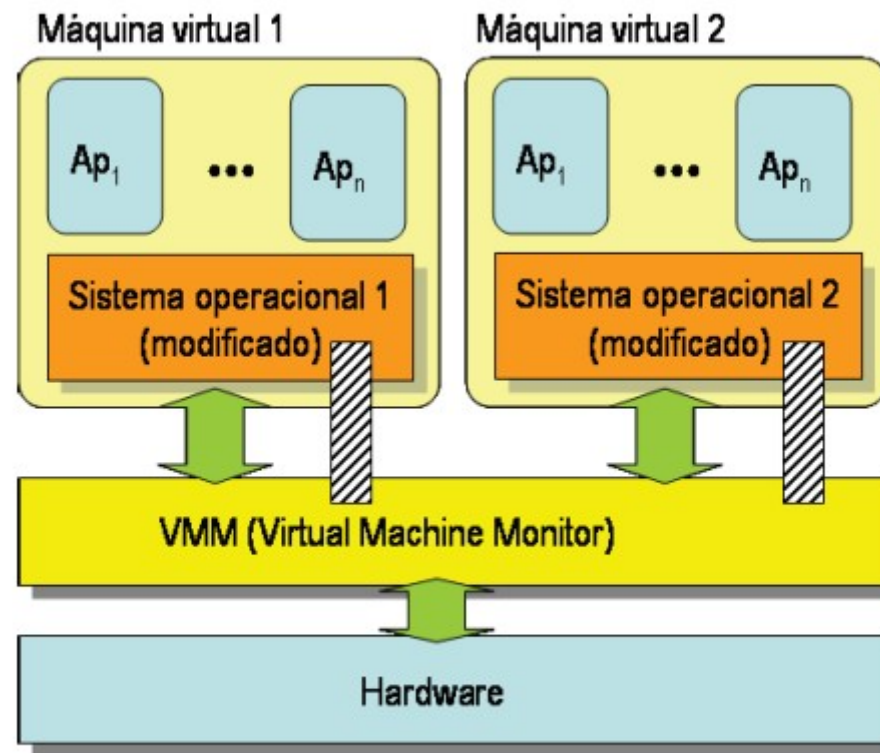
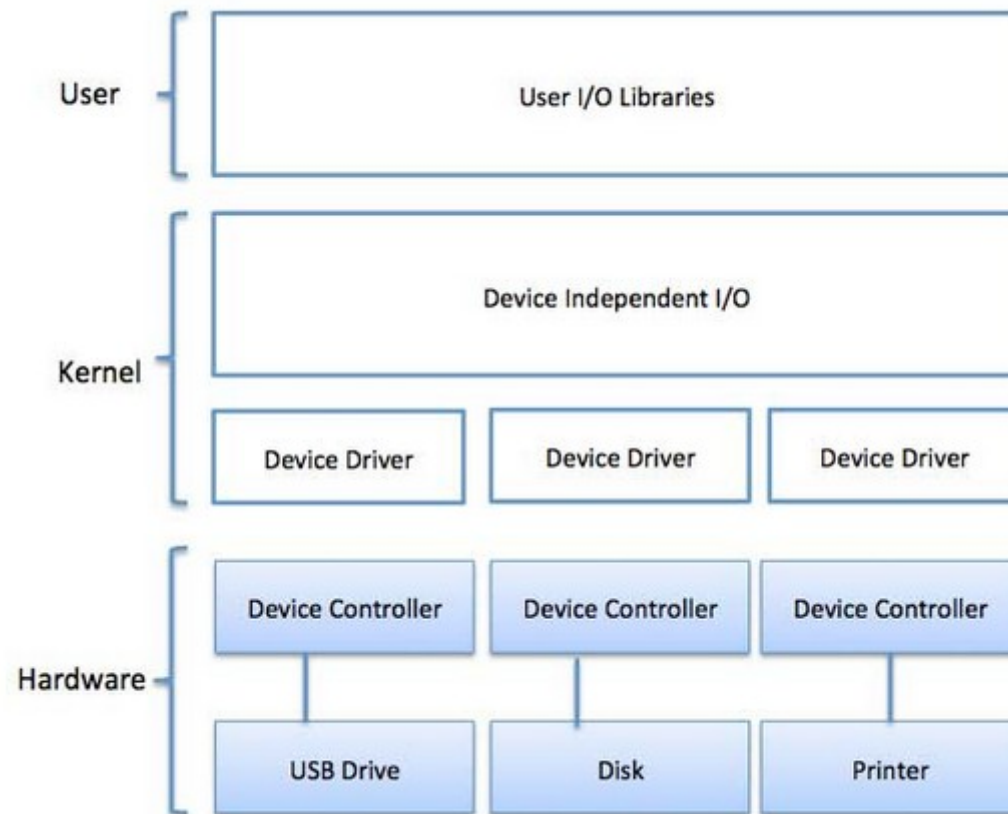
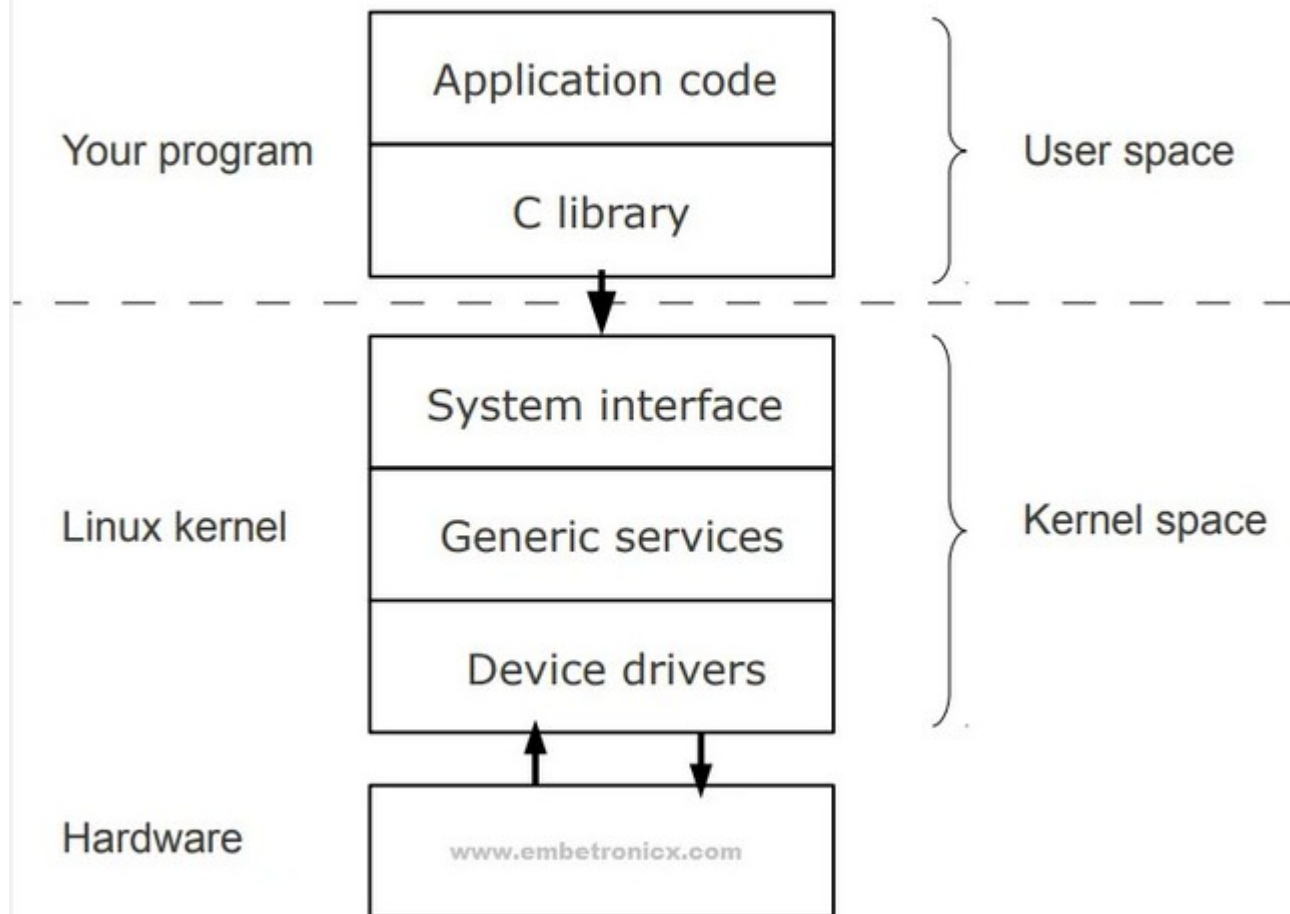


Figura 4.8 – Paravirtualização



Kernel vs user space



Kernel Space

