

Sistemi Operativi 1

AA 2021/2022

Architettura di un Sistema Operativo

Principi di progettazione

- Principio molto importante è la separazione tra
Policy: Cosa deve essere fatto?
Meccanismi: Come farlo?
- I meccanismi determinano come fare qualcosa, policy decidono cosa deve essere fatto
 - La separazione tra policy e meccanismi è molto importante perché permette la maggior flessibilità se le policy devono essere modificate in un secondo tempo.
 - Es. tutti i processi devono poter accedere alla CPU in un tempo finito.....

Principi di progettazione

- KISS: Keep it small and simple
- Altro principio è il *POLA*: **Principle of the Least Privileges**
 - Che dice che ogni componente deve avere solo i privilegi che sono necessari ad eseguire la sua funzione e nulla più
 - Fondamentale per garantire l' affidabilità e la sicurezza di un S.O.

Struttura di un S.O.

- Sistemi monolitici
- Sistemi “a struttura semplice”
- Sistemi a livelli
- Sistemi basati su kernel
- Sistemi micro-kernel
- Virtual machine
- Sistemi client-server

Sistemi monolitici

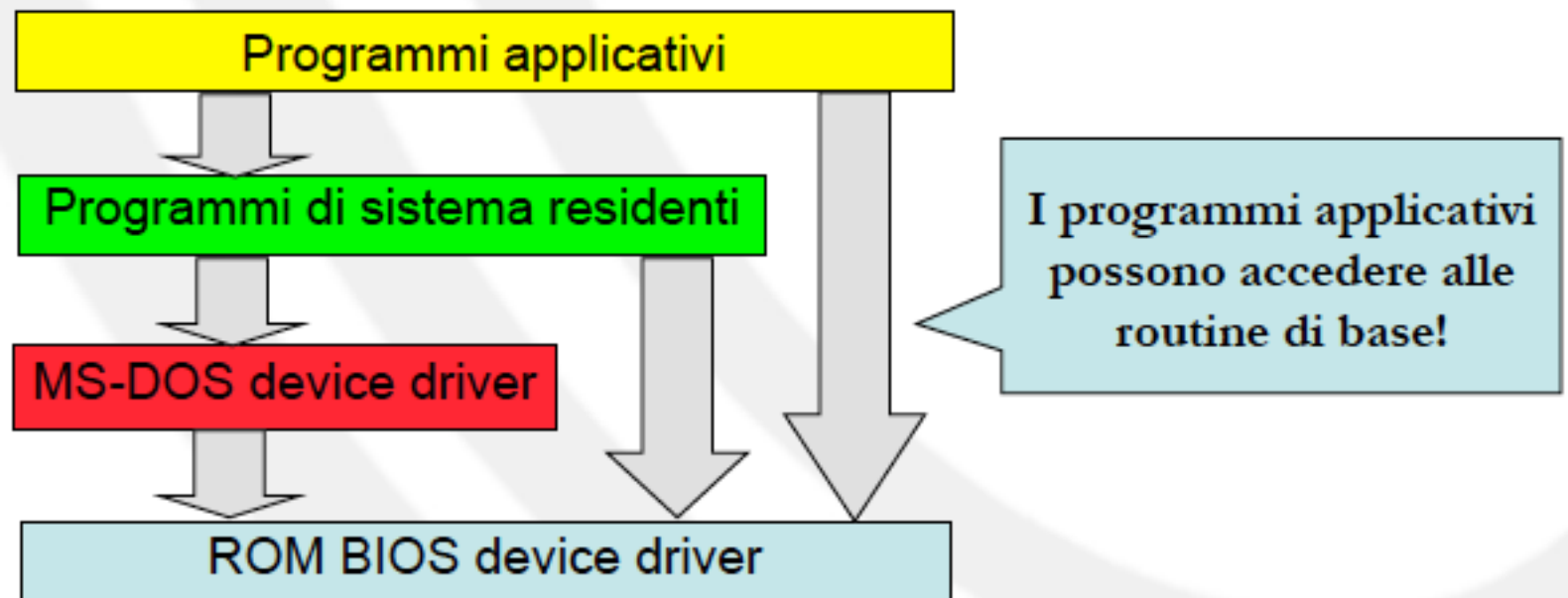
- No gerarchia
 - Unico strato SW tra utente e HW
 - Componenti tutti allo stesso livello
 - Insieme di procedure che possono chiamarsi vicendevolmente
- Svantaggi
 - Codice dipendente dall'architettura HW era distribuito su tutto il S.O.
 - Test e debug difficile

Sistemi a struttura semplice

- Minima organizzazione gerarchica
 - Definizione dei livelli della gerarchia molto flessibile
 - Strutturazione mira a ridurre costi di sviluppo e manutenzione
- Es.: MS-DOS, UNIX originale

MS-DOS

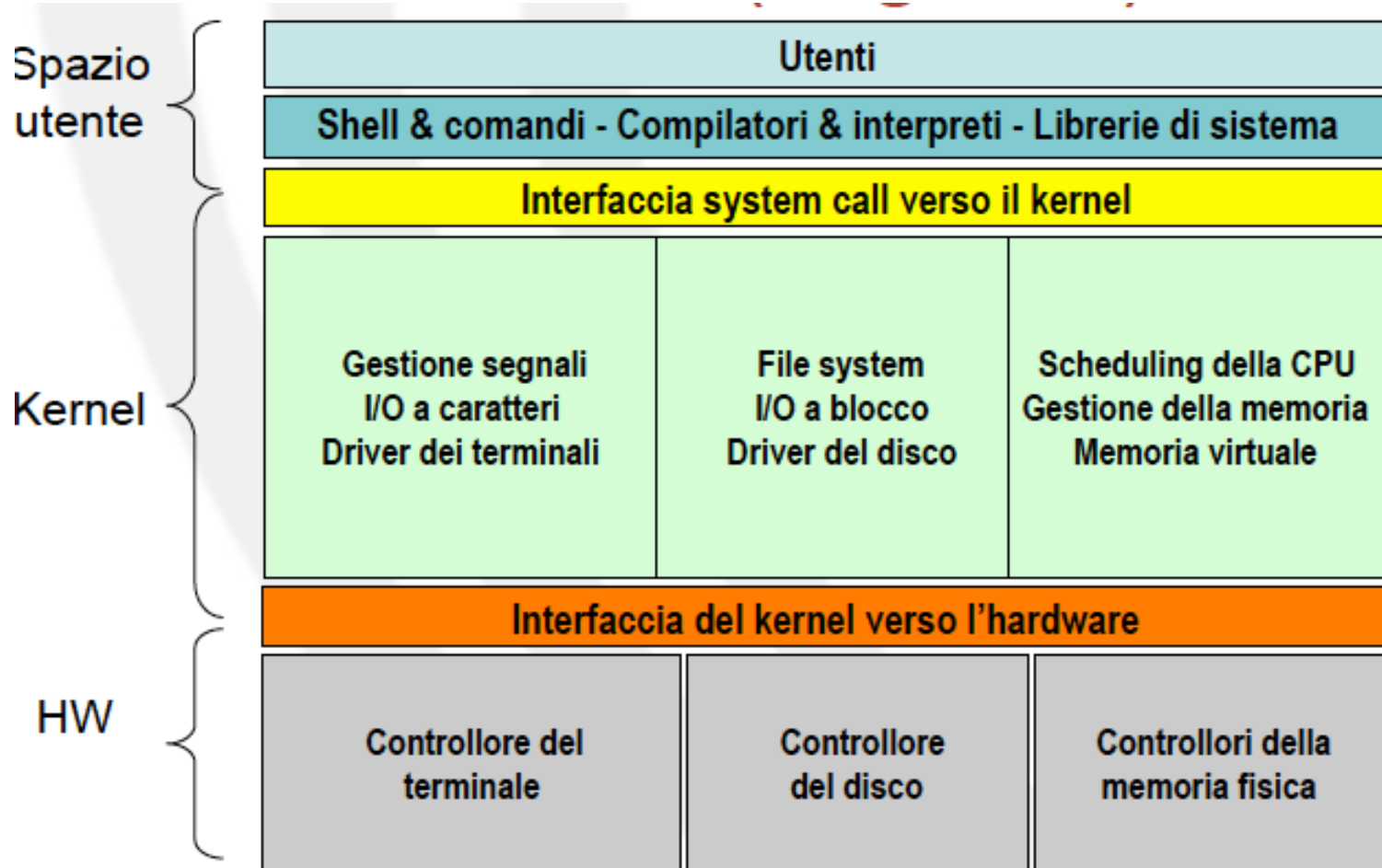
- Pensato per fornire il maggior numero di funzionalità nel minimo spazio
 - Non suddiviso in moduli
 - Possiede un minimo di struttura, ma le interfacce e i livelli di funzionalità non sono ben definiti
 - Non prevede dual mode (perché Intel 8088 non lo forniva)



UNIX (originale)

- Struttura base limitata a causa delle limitate funzionalità HW
 - Programmi di sistema
 - Kernel
 - Tutto ciò che sta tra il livello dell'interfaccia delle system call e l'HW
 - Fornisce
 - File system
 - Scheduling della CPU
 - Gestione della memoria
 - Altre funzioni

UNIX (originale)



Sistema a livelli

- Servizi organizzati per livelli gerarchici
 - Interfaccia utente (livello più alto) → ... → HW (più basso)
 - Ogni livello:
 - può usare solo funzioni fornite dai livelli inferiori
 - definisce precisamente il tipo di servizio e l'interfaccia verso il livello superiore nascondendone l'implementazione

Sistemi a livelli

- Vantaggi:
 - Modularità: facilita messa a punto e manutenzione del sistema
- Svantaggi:
 - Difficile definire appropriatamente gli strati
 - Minor efficienza: ogni strato aggiunge overhead alle system call
 - Minor portabilità: funzionalità dipendenti dall'architettura sono sparse sui vari livelli
- Es.: THE, MULTICS, OS/2

THE (Dijkstra 1968)

- Sistema operativo accademico per sistemi batch
- Primo esempio di sistema a livelli
 - Insieme di processi cooperanti sincronizzati tramite semafori

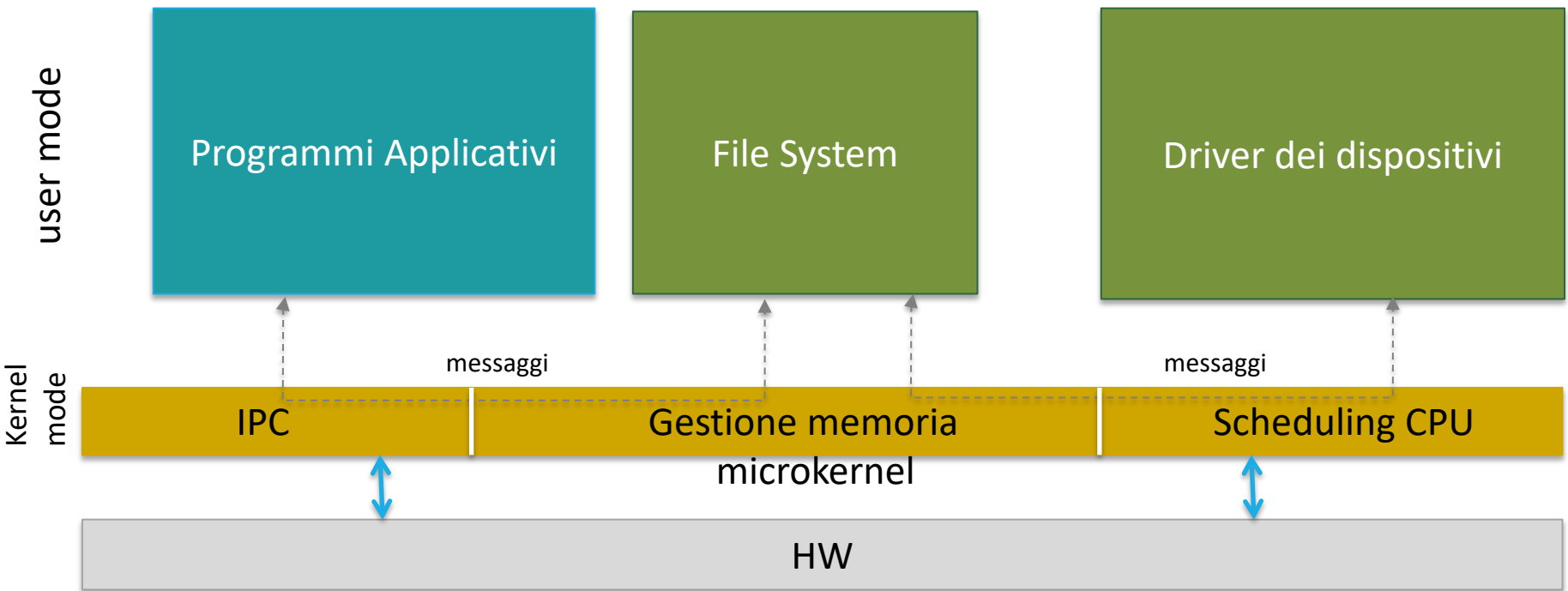


Sistemi basati su kernel

- Due soli livelli: Servizi kernel e servizi non-kernel
 - Alcune funzionalità fuori dal kernel (es.: File system)
 - Es.: Implementazioni “moderne” di UNIX
- Vantaggi
 - Vantaggi dei sistemi a livelli, ma senza averne troppi
- Svantaggi
 - Non così generale come un sistema a livelli
 - Nessuna regola organizzativa per parti del S.O. fuori dal kernel
 - Kernel complesso tende a diventare monolitico

Micro-kernel

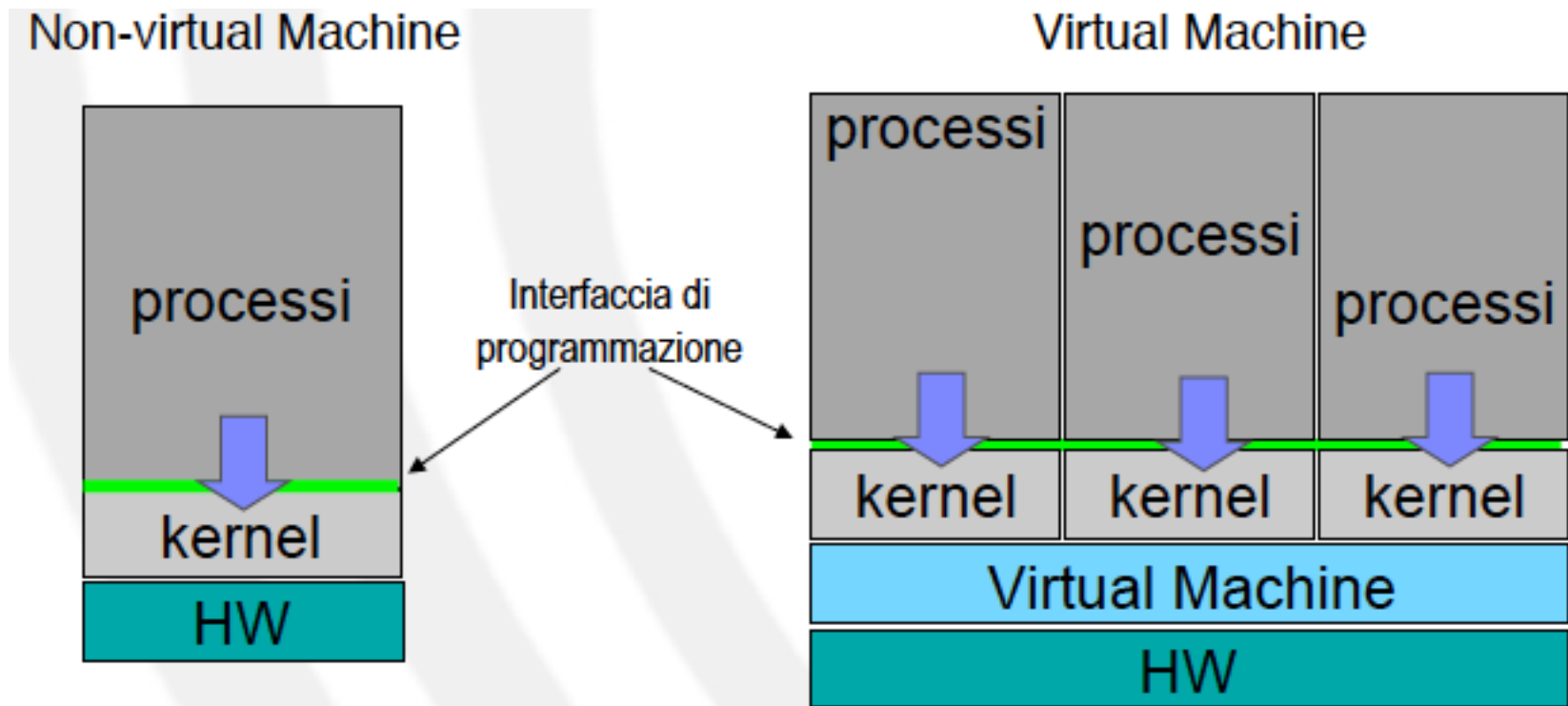
- Mettere nel kernel solo ciò che è strettamente necessario



Virtual Machine

- Estremizzazione dell'approccio a livelli (IBM VM 1972)
 - Pensato per offrire un sistema timesharing “multiplo”
- HW e VM. trattati come hardware
 - Il S.O. esegue sopra la VM
 - La VM dà l'illusione di processi multipli, ciascuno in esecuzione sul proprio HW
- Possibilità di presenza di più S.O.

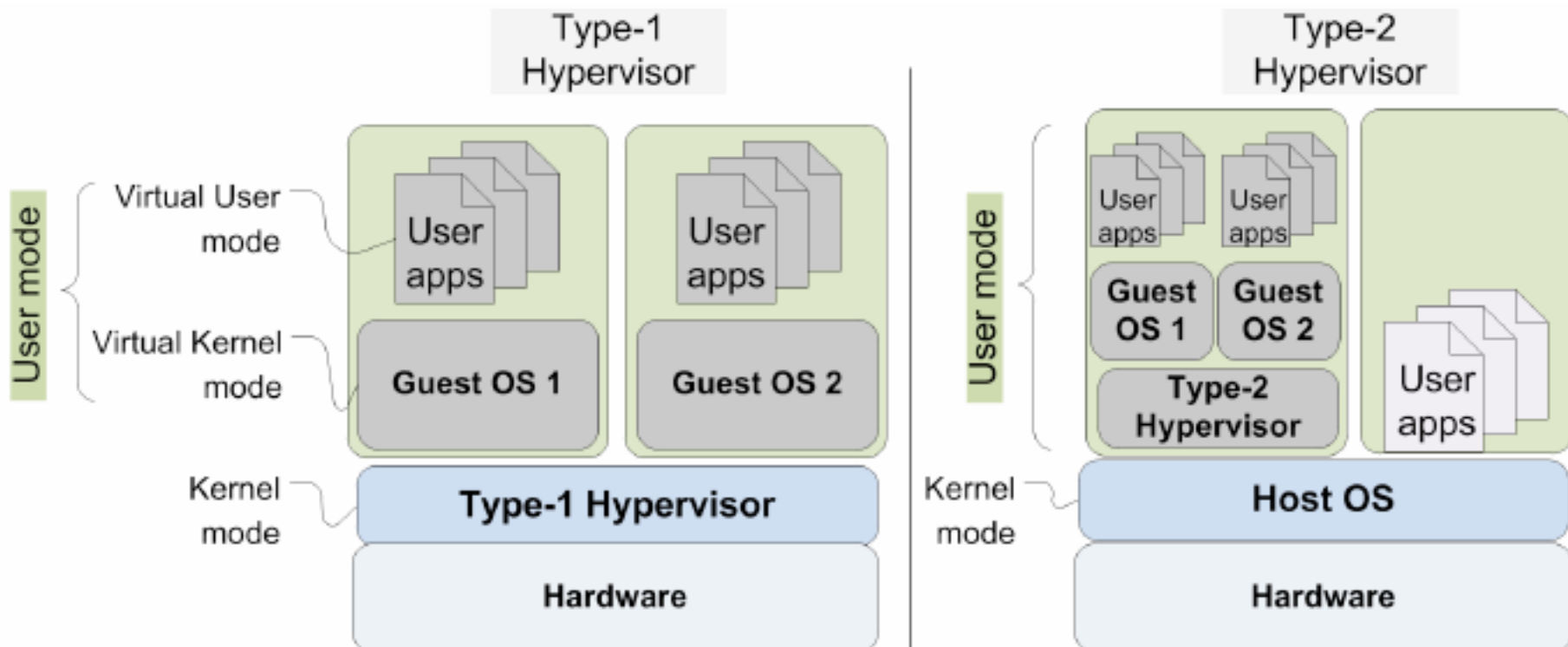
Virtual Machine



- Concetto chiave: separazione di
 - Multiprogrammazione (Virtual Machine)
 - Presentazione (S.O.)

Type1 and Type 2 hypervisor

VM= VM monitor (hypervisor) + VM runtime environment



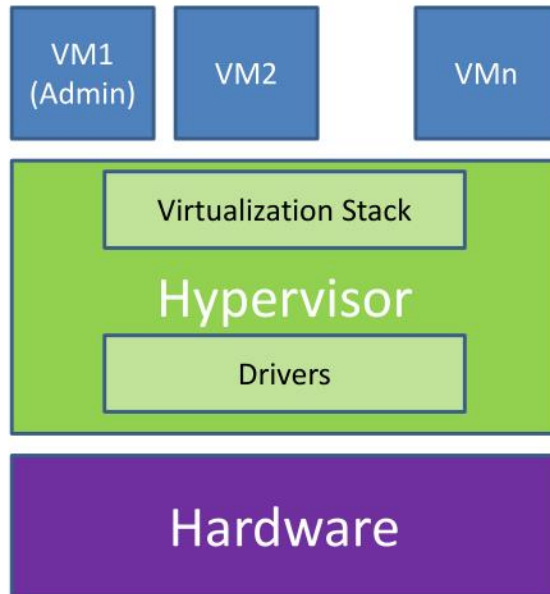
Es. VMware ESXi, Microsoft Hyper-V, and Apple Boot Camp, Xen, etc.

Es. VMware Workstation, Oracle VirtualBox, and Parallels Desktop for Mac, etc.

Monolithic vs Microkernel VM

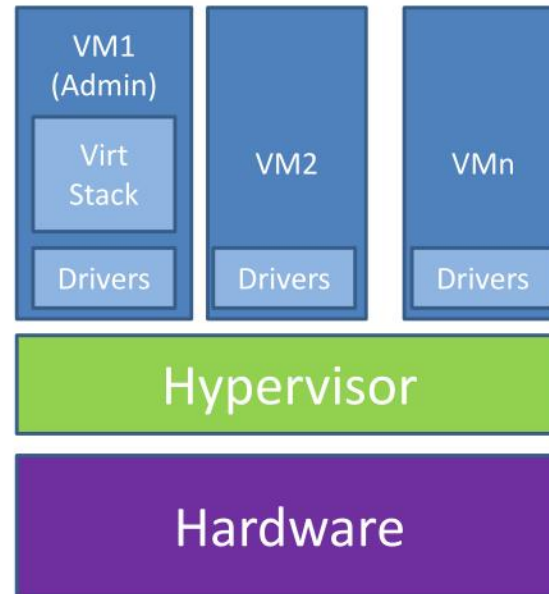
Hypervisor design

Monolithic Hypervisor



Es. VMware ESXi

Microkernel Hypervisor



es. Hyper-V

- Both true Type 1 hypervisors – no host OS
- The hardware is the physical machine; OSs are all virtual

Virtual machine

- Vantaggi
 - Protezione completa del sistema: ogni VM è isolata dalle altre
 - Più di un S.O. sulla stessa macchina host
 - Ottimizzazione delle risorse
 - La stessa macchina può ospitare quello che senza VM doveva essere eseguito su macchine separate
 - Ottime per lo sviluppo di S.O.
 - Buona portabilità

Virtual machine

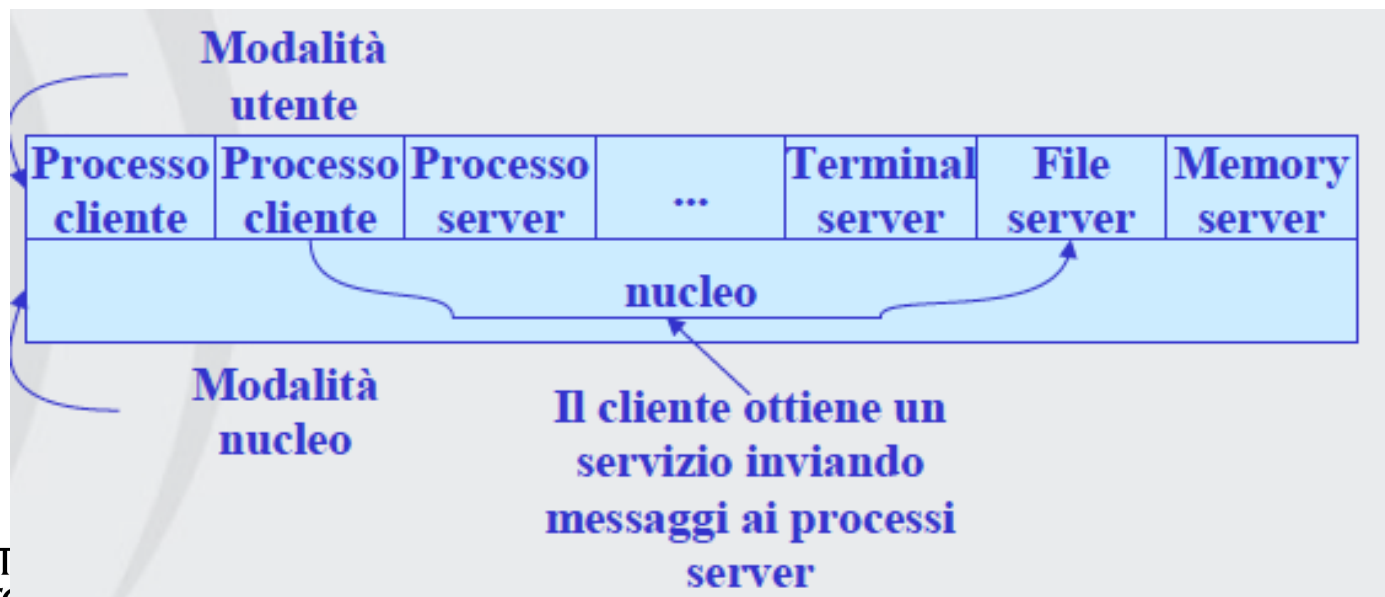
- Svantaggi
 - Problemi di prestazioni
 - Necessità di gestire dual mode virtuale
 - Il sistema di gestione delle VM esegue in kernel mode, ma la VM esegue in user mode
 - No condivisione: ogni VM è isolata dalle altre
 - Soluzione:
 - condivisione un volume del file system
 - Definire una rete virtuale tra VM via SW

Virtual machine

- Concetto usato ancora oggi, anche se in contesti diversi e con certi vincoli
- Esempi:
 - Esecuzione di programmi MS-DOS in Windows
 - Emulazione di 8086 (1MB memoria)
 - Esecuzione “contemporanea” di Linux e Windows (vMware, VirtualBox, ...)
 - Java Virtual Machine (JVM)

Sistemi client-server

- Si basa sull'idea di portare il codice ai livelli superiori, lasciando un kernel più piccolo
- L'approccio è quello di implementare la maggior parte delle funzioni di sistema operativo nei processi utente
- Il kernel si occupa solo della gestione della comunicazione tra client e server
- Il modello si presta bene per S.O. distribuiti



Implementazione di un S.O.

- Tradizionalmente scritti in linguaggio assembler
- S.O. moderni scritti in linguaggi ad alto livello (C/C++)
- Vantaggi:
 - Implementazione più rapida
 - Più compatto
 - Più facile da capire e da mantenere
 - Portabilità