Betriebssysteme

Scheduling und Kommunikation

Von Prof. Dr. Franz-Karl Schmatzer

Literatur Verzeichnis

- Mandl, Peter; Grundkurs Betriebssysteme; 5.Aufl.
 2020; Springer Verlag
- Baun, Christian, Betriebssysteme kompakt, 2.Aufl.,
 Springer 2020
- Tanenbaum, Andrew; Moderne Betriebssysteme;
 3.Aufl. 2009; Pearson Studium
- W. Stallings; Operating Systems; 9.ed; Pearson 2018
- M.Russinovich, D.A.Solomon, A.Iomescu; Windows Internal Part 1; 7 Auflage, Microsoft Press 2017

Gliederung

- Scheduling Ziele
- Scheduling Typen
- Scheduling Strategien
- Multi-level-Scheduling
- Deadlocks
- Kommunikation

Scheduling

- Scheduling:
 - Allgemein: Vorgehensweise bei der Zuteilung von Betriebsmitteln
 - Konkret: Zuteilung des Prozessors auf Prozesse
- Dispatcher:
 - Durchführung des Prozesswechsel
 - Sicherung des Zustandes des laufenden Prozesses
 - Aktivierung des nächsten Prozesses

Scheduling Ziele I

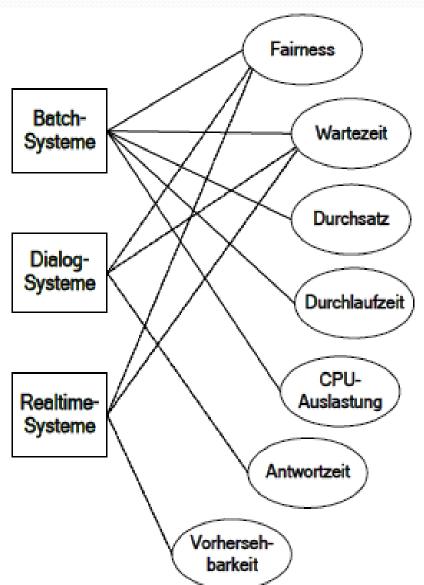
- Auslastung der CPU
 - Ziel ist die 100%ige Auslastung der CPU,
 - normal 40% 90%
- Durchsatz (throughput)
 - Anzahl der Jobs pro Zeiteinheit sollte maximal sein
- Faire Behandlung (fairness)
 - Jeder Benutzer sollte im Mittel den gleichen CPU-Zeitanteil erhalten
 - Es wird zwischen weak fair und strong fair unterschieden.

Scheduling Ziele II

- Wartezeit (waiting time)
 - Wartezeit in der Bereit-Liste minimieren (einziger Scheduling-parameter)
- Ausführungszeit (turnaround time)
 - Die Zeitspanne vom Jobbeginn bis zum Jobende sollte minimal sein. Sie enthält alle Zeiten in Warteschlangen, der Ausführung (Bedienzeit) und der Ein- und Ausgabe
- Antwortzeit (response time)
 - Die Zeit zwischen einer Eingabe und der Übergabe der Antwortdaten an die Ausgabegeräte sollte minimal werden (interaktive Systeme!)
- Vorhersehbarkeit.
 - Wann erhält ein Prozess die CPU.

Scheduling Typen

- Je nach Anwendungstyp gibt es verschiedene Scheduling Ziele.
 - Batch
 - Dialog
 - Realtime
- Für Realtime System sind beispielsweise Vorhersehbarkeit besonders wichtig.



Aufgaben Scheduling Verfahren

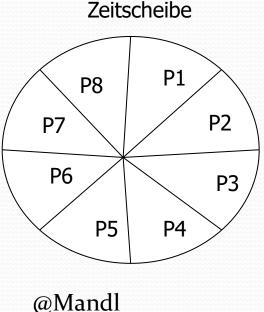
- Erläutern Sie die Begriffe zu den folgenden zwei Scheduling-Verfahren und geben Sie dazu auch Beispiele an:
 - Non preemptive Scheduling
 - Preemptive Scheduling
 - zeitgesteuert
 - ereignisgesteuert

Scheduling-Verfahren

- non-preemptive, auch "run-to-completion"-Verfahren:
 - Ein Prozess darf nicht unterbrochen werden, bis er seine Aufgaben vollständig erledigt hat.
 - MS-DOS und auch die ersten Windows-Systeme und noch Mac OS 9!
- preemptive Scheduling Verfahren
 - Rechenbereite Prozesse können suspendiert werden.
 - Basis der Zeitscheibenverfahrens.
 - Die meisten heutigen Betriebssysteme (Windows, Linux)

Das Zeitscheibenverfahren

- Zeitscheibenverfahren (Timesharing)
 - CPU-Zuteilung durch Betriebssystem, wenn
 - laufender Prozess auf ein Ereignis wartet
 - laufender Prozess eine bestimmte Zeit den Prozessor nutzte
- Zeitscheibe = Quantum: 10 ms, 100 ms,
 - abhängig von CPU und Betriebssystem
 - Zeitscheibe je CPU
- Beispiel: Ein Quantum von 10 ms bedeutet 100 Kontextwechsel pro Sekunde (Overhead vernachlässigt)



Clock-Intervall und Quantum

- Clock-Intervall
 - ca. 10 ms bei x86 Singleprozessoren
 - ca. 15 ms bei x86 Multiprozessoren
 - siehe clockres-Tool zum Feststellen des Clock-Intervalls

Quantum

- Quantumszähler je Thread
 - Auf 6 bei Workstations (Windows 2000, XP, ...) eingestellt
 - Auf 36 bei Windows-Servern eingestellt
 - Quantumszähler wird je Clock-Interrupt um 3 reduziert
- → Quantumsdauer = 2 (Workstation) bzw. 12 (Server) Clock-Intervalle
 - 2 * 15 ms = 30 ms bei x86-Workstations
 - 12 * 15 ms = 180 ms bei Servern

- Im Fall des preemptive Schedulings gibt es mehrere Strategien.
- Die eingesetzten Strategien sind dabei abhängig von der Art der Systeme. Man unterscheidet:
 - Batch-Systeme
 - Dialog-Systeme
 - Realtime-Systeme
- In den aktuellen Betriebssystemen wird aber meistens eine Kombination von Strategien unterstützt.

Batch-Systeme

- Typische Verfahren bei Batch-Systemen:
 - First Come First Serve (FCFS)
 - Shortest Job First (SJF), Shortest Process First (SPF) bzw.
 Shortest Process Next(SPN)
 - Shortest Remaining Time Next (*SRTN*)
- Diese Verfahren sind vom Prinzip her eigentlich nonpreemptive. Sie werden aber heute als preemptive Verfahren implementiert.

Dialog-Systeme

- Typische Verfahren bei Dialog-Systemen:
 - Round Robin (RR)
 - Priority Scheduling (PS)
 - Shortest Remaining Time First (SRTF)

bzw. Shortest Remaining Process Time(SRPT)

- Garantiertes Scheduling
- Lottery Scheduling

Realtime-Systeme

- Typische Verfahren bei Realtime-Systemen:
 - Minimal Deadline First
 - Polled Loop
 - Interrupt-gesteuert
- Minimal Deadline First: Auswahl des Prozesses mit der kleinsten nächsten Zeitschranke(deadline).
- Polled Loop: Alle Geräte (Ereignisquellen) werden zyklisch nach einem anstehenden Ereignis abgefragt, und dieses wird dann gleich bearbeitet.
- Interrupt-gesteuerte Systeme warten z.B. in einer Warteschleife auf Interrupts von Ereignisquellen und führen dann die geeignete Interrupt-Service-Routine (ISR) aus.

Batch-Systeme

- FCFS bearbeitet die im System ankommenden Aufträge in der Reihenfolge ihres Eintreffens.
- *SJF* sucht sich dagegen immer den Job bzw. Prozess aus, von dem es die kürzeste Bedienzeit erwartet.
- *SRTN* ist eine verdrängende Variante von *SJF*. Er *wählt* als nächstes immer den Prozess mit der am kürzesten verbleibenden Restrechenzeit im System aus. Dieser Algorithmus bevorzugt wie SJF neu im System ankommende Prozesse mit kurzer Laufzeit.

Batch-Systeme

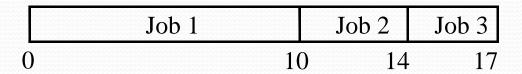
Job1=10

Job2=4

Job3=3

First Come First Serve (FCFS).

Einsortieren in der Ankunftsreihenfolge (FIFO-Warteschlange).



Ausführungszeit: Job1=10, Job2=14, Job3=17; Mittelwert=41/3=13.67.

Shortest Job First (SJF)

Job mit kürzester Bedienzeit zuerst (min. mittlere Wartezeit).

Jo	b 3	Job 2	Job 1	
0	3	7		17

Ausführungszeit: Job1=17, Job2=7, Job3=3; Mittelwert=27/3=9.

Batch-Systeme

Nachteil

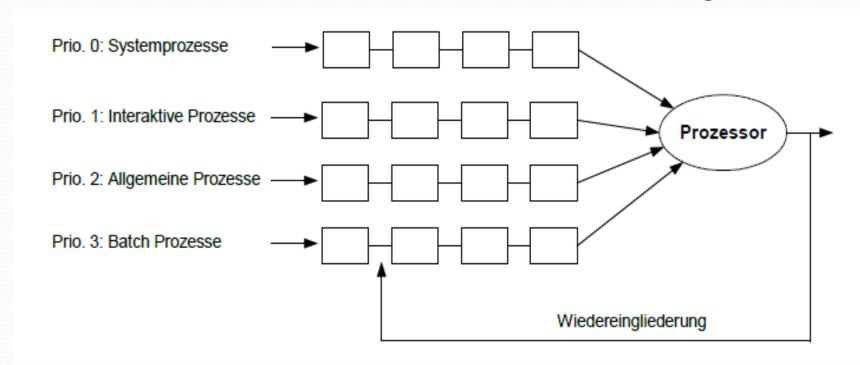
- *Verhungern*(engl. Starvation) von Prozessen ist möglich. Es kann also Prozesse geben, die nie eine CPU zugeteilt bekommen und daher nicht ausgeführt werden.
 - Beispiel SJF: Es kommen laufend kurze laufende Prozesse in die Queue. Damit wird der langlaufende Prozess nie fertig. Widerspricht der Fairness Forderung.
- Bestimmung der Zeit, die ein Prozess braucht, ist eigentlich nicht möglich. Daher sind diese Verfahren in der Praxis kaum umsetzbar.

Aufgaben Scheduling Strategien

- Erläutern Sie folgenden Scheduling-Strategien. Gehen Sie auch auf die Vor- und Nachteile ein.
 - Round Robin (RR)
 - Priority Scheduling (PS)
 - Garantiertes Scheduling
 - Lottery Scheduling

Prinzipien

- Aufbau einer eigenen Warteschlange für jede Priorität oder Prozesstyp.
- Wenn die Prozesse die Warteschlange wechseln können, nennt man das Multi-Level-Feedback-Scheduling.

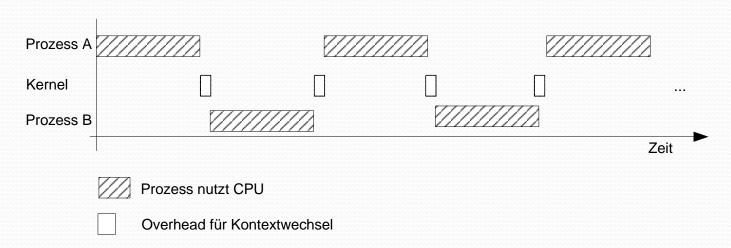


Round-Robin mit Prioritäten

- Round Robin Verfahren mit Prioritätensteuerung
- Folgende Aspekte sind zu beachten:
 - Wie wird die Priorität einzelner Prozesse bestimmt?
 - Wie lange soll die Zeitscheibe für einzelne Prozesse (das Quantum) sein?

Round-Robin mit Prioritäten

- Wie lange soll die Zeitscheibe (Quantum) für einzelne Prozesse sein?
 - Kurzes Quantum → hoher Overhead
 - Beispiel: Quantum 10 ms, Kontextwechsel: 1 ms → 10 % Overhead
 - Statische und/oder dynamische Festlegung möglich
 - 10 bis 200 ms heute üblich



Round-Robin mit Prioritäten

- Wie wird die Priorität für einzelne Prozesse eingestellt bzw. ermittelt?
 - Statische Festlegung zum Start des Prozesses
 - Zusätzlich adaptive (dynamisch) Festlegung möglich
 - → Man spricht dann auch von relativer Priorität

Round-Robin mit Prioritäten

Prioritätenwahl

- Prioritätenwahl:
 - statisch zu Beginn der Laufzeit und dann keine Änderung mehr
 - Dynamische adaptive Prioritätenwahl
 - Kombination der beiden Möglichkeiten, d.h. statische Festlegung zu Beginn und dann dynamisch adaptiv anpassen. (Heute bevorzugtes Verfahren)
- Probleme:
 - Gerechte Ressourcenzuteilung

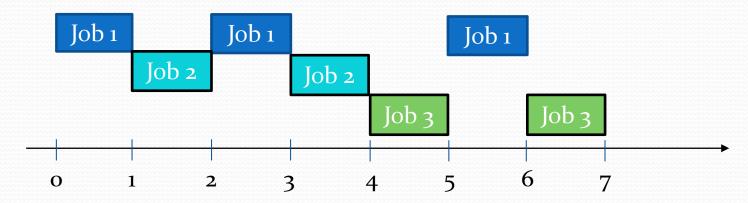
Round-Robin mit Prioritäten

Quantum

- In der Praxis stellt folgendes Verfahren einen recht guten Ansatz dar:
 - Das Quantum wird initial eingestellt
 - Anpassung dynamisch, so dass auch Prozesse mit niedriger Priorität die CPU ausreichend lange erhalten.
 - Ein-/Ausgabe-intensive Prozesse erhalten ein höheres Quantum, rechenintensive ein kürzeres. Damit können vernünftige Antwortzeiten von Dialogprozessen erreicht werden, und die rechenintensiven Prozesse können gut damit leben.
 - Die Prozess-Prioritäten werden statisch voreingestellt und unterliegen einer dynamischen Veränderung. Die aktuelle Priorität wird auch als relative Priorität bezeichnet.
 - Quantumgröße von 10ms bis 200ms

- Zum Vergleich der Scheduling-Verfahren kann man folgende Größen heranziehen:
 - **Durchlaufzeit** (= Verweilzeit): Gesamte Zeit, in der sich ein Prozess im System befindet (Servicezeiten + Wartezeiten).
 - Wartezeit: Zeit, die ein Prozess auf die Ausführung warten muss, also die Summe aller Zeiträume, in denen ein Prozess warten muss.
 - **Bedienzeit** (Servicezeit): Zeit, in der ein Prozess die CPU hält und arbeiten kann.
 - **Antwortzeit:** Zeit, in der ein Anwender auf die Bearbeitung seines Auftrags warten muss.
 - **Durchsatz:** Anzahl an Prozessen, die ein System in einer bestimmten Zeit bearbeiten kann.
 - CPU-Auslastung: Auslastung der CPU während der Bearbeitung von Prozessen in Prozent der Gesamtkapazität.

wichtige Parameter



- Beispiel:
- Verweilzeit: Job1 = 6, Job2 = 3, Job3 = 3
- Wartezeit: Job1= 3, Job2=1, Job3 =1
- Bedienzeit: Job1=3, job2=job3 = 2

Job	Α	В	C	D	E
Ablaufzeit	10	6	4	2	8
Priorität	3	5	2	1	4

Gesucht sind jeweils die gesamte (V_{all}) und die durchschnittliche (V_{avg}) Verweilzeit im System bei Einsatz folgender Scheduling-Algorithmen:

- Priority Scheduling (nicht verdrängend)
- FCFS unter Berücksichtigung der Reihenfolge-Annahme: A, B, D, C, E (nicht verdrängend)
- 3) Shortest Job First (nicht verdrängend)
- RR mit statischen (also sich nicht verändernden) Prioritäten bei einem Quantum von 2 Sekunden (verdrängend)

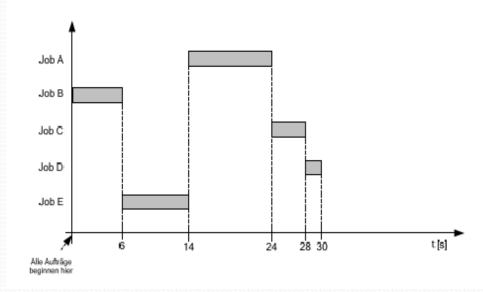
• **Priority Scheduling:** Die folgende Tabelle zeigt die Reihenfolge der Auftragsausführung bei Priority Scheduling sowie die jeweiligen Verweilzeiten der einzelnen Iobs:

Job	В	E	A	С	D
Verweilzeit	6	14	24	28	30

Die Summe über alle Verweilzeiten ist $V_{all} = 6 + 14 + 24 + 28 + 30 = 102$ s.

Die durchschnittliche Verweilzeit ist $V_{avg} = V_{all} / 5 = 20.4 \text{ s.}$

Die Abbildung 5-5 verdeutlicht den Ablauf nochmals.



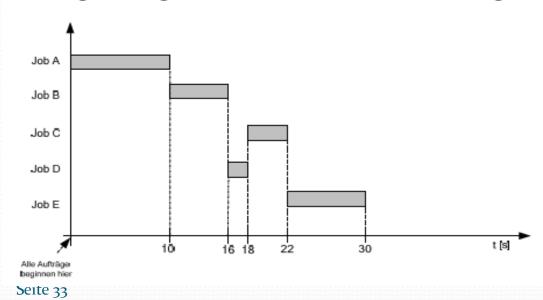
• FCFS-Scheduling: Die folgende Tabelle zeigt die Reihenfolge der Auftragsausführung bei FCFS-Scheduling sowie die jeweiligen Verweilzeiten der einzelnen Jobs.

Job	Α	В	D	C	E
Verweilzeit	10	16	18	22	30

Die Summe über alle Verweilzeiten $V_{all} = 10 + 16 + 18 + 22 + 30 = 96$ s.

Die durchschnittliche Verweilzeit ist $V_{avg} = V_{all} / 5 = 19,2$ s.

FCFS ist also in diesem Szenario besser als reines Prioritäten-Scheduling. Die Abbildung 5-6 zeigt den Ablauf bei FCFS-Scheduling.



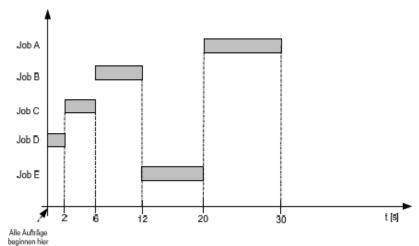
• **SJF-Scheduling**: Die folgende Tabelle zeigt die Reihenfolge der Auftragsausführung.

Job	D	С	В	E	A
Verweilzeit	2	6	12	20	30

Die Summe über alle Verweilzeiten $V_{all} = 2 + 6 + 12 + 20 + 30 = 70$ s.

Die durchschnittliche Verweilzeit ist $V_{avg} = V_{all} / 5 = 14,0 s$.

SJF ist, wie bereits erläutert, die beste aller Lösungen was die Verweilzeit anbelangt.



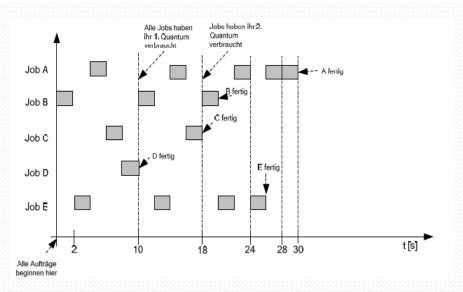
• RR-Scheduling mit Prioritäten. Die folgende Tabelle zeigt die Reihenfolge der Auftragsausführung bei RR-Scheduling unter Berücksichtigung von Prioritäten und einer Zeitscheibe von 2 s, wobei der Overhead für den Prozesswechsel vernachlässigt wird.

Job	Α	В	C	D	E
Verweilzeit	30	20	18	10	26

Die Summe über alle Verweilzeiten $V_{all} = 30 + 20 + 18 + 10 + 36 = 104$ s.

Die durchschnittliche Verweilzeit ist $V_{avg} = V_{all} / 5 = 20.8 \text{ s.}$

RR-Scheduling mit Prioritäten ist also die schlechteste aller Varianten, dafür aber auch die gerechteste.



Aufgabe Job-Scheduling

Jobname	Α	В	С	D	E
Zeit t	8	6	10	4	2
Priorität P	3	5	2	1	4

Gesucht sind jeweils die gesamte (Vall) und die durchschnittliche (Vavg) Verweilzeit im System bei Einsatz folgender Scheduling-Algorithmen:

- Priority Scheduling (nicht verdrängend)
- FCFS unter Berücksichtigung der Reihenfolge-Annahme: A, B, D, C, E (nicht verdrängend)
- Shortest Job First (nicht verdrängend)
- RR mit statischen (also sich nicht verändernden) Prioritäten bei einem Quantum von 2 Sekunden (verdrängend)

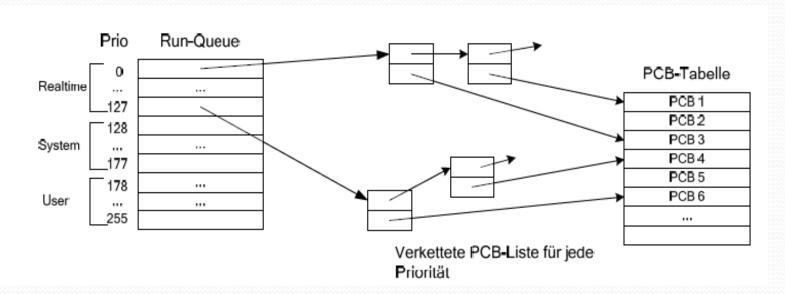
Scheduling-Strategien unter Unix

- Unterstützte Scheduling-Strategie:
 - Preemptives Verfahren
 - Prozess als Scheduling-Einheit in traditionellem Unix
 - RR mit Prioritäten und Multi-Level-Feedback-Scheduling
 - Eine Queue je Priorität
 - Round Robin innerhalb der gleichen Priorität
 - Vorderster Prozess aus aktuell höchster Priority-Queue wird als nächstes ausgewählt
 - Nach Ablauf der Zeitscheibe wird der Prozess ans Ende seiner aktuellen Queue oder ans Ende einer anderen Queue gehängt

Scheduling-Verfahren

Unix

- Ursprüngliche Unix Systeme nehmen RR mit Prioritäten-Steuerung
 - Jede Priorität hat eine eigene Queue (Run-Queue)
 - Verfahren ist verdrängend
 - Prozesse sind die Einheiten f
 ür den Scheduler
 - Prioritäten von o bis 255 (o höchste Priorität)
 - Initiale Priorität ändert sich mit der Zeit dynamisch



Aufgabe Scheduling in realen Systemen

- Linux
 - O(1) Scheduler
 - Completely Fair Scheduler
- Windows
- Mac OS X

Erläutern Sie die Scheduling-Strategien und beantworten Sie folgende Fragen

- Welche Algorithmen verwenden die Scheduler?
- Wie werden die Prioritäten gesetzt?
- Aufbau der Run-Queue?

Ressourcenverwaltung

- Betriebsmittelverwalter
 - führt eine Freiliste für die freien Betriebsmittel-Einheiten
 - teilt anfordernden Prozessen die Betriebsmittel zu
 - nimmt von einem Prozess nicht mehr benötigte Betriebsmittel entgegen
 - fordert die restlichen bei Prozessbeendigung oder -abbruch zurück
 - versetzt er sie wieder in einen definierten Ausgangszustand

Aufgaben

- Erläutern Sie
 - Was versteht man unter einem Deadlock? Erläutern Sie dabei den Deadlock auch anhand eines Beispiels.
 - Was sind die Voraussetzungen, damit ein Deadlock eintreten kann.
 - Welche Strategien verwendet man zur Vermeidung von Deadlocks?
 - Welche Strategien verwendet man zur Deadlockbeseitigung?

Kommunikation

von Prozessen und Threads

IPC (Interprocess Communication)

Kommunikationsformen:

- verbindungsorientiert versus verbindungslos
- speicherbasiert versus nachrichtenbasiert
- synchron versus asynchron
- halbduplex versus vollduplex
- Varianten der Empfängeradressierung

Wichtige Mechanismen

- Gemeinsame Nutzung von Datenbereiche
 - innerhalb eines Prozesses
 - über Shared Memory (prozessübergreifend)
 - über externe Speicherobjekte wie Dateien
- Kommunikation
 - Pipes und FIFOs
 - Message Queues
 - Sockets

Aufgaben Kommunikation

- Verbindungsorientiert versus verbindungslose Kommunikation
- Synchrone versus asynchrone Kommunikation
- Kommunikationskanal: Halbduplex- versus Vollduplex-Betrieb
- Varianten der Empfängeradressierung

Erklären Sie die Prinzipien!