

# Systemes d'exploitation - Ordonnancement/Scheduling

Othmane AJDOR

2018-2019

# Table des matières

<b>1</b>	<b>Fondamentaux</b>	<b>3</b>
1.1	Qui, où, quoi? . . . . .	3
1.2	Complexité et analyses . . . . .	3
<b>2</b>	<b>Implantations</b>	<b>4</b>
2.1	Disques . . . . .	4
2.2	SSD . . . . .	4
2.3	Reseaux . . . . .	4
2.4	Processus/Thread . . . . .	4
2.5	Multi-Coeurs/Processeurs . . . . .	5
<b>3</b>	<b>Passage à l'échelle</b>	<b>5</b>

# 1 Fondamentaux

## 1.1 Qui, où, quoi ?

Dans un ordinateur, on réalise de nombreuses opérations en parallèle où le chef d'orchestre est l'OS. C'est lui qui va décider de l'unité de calcul/stockage, de la date d'exécution et qui va recueillir le résultat associé à l'opération.

On retrouvera dans l'OS plusieurs chefs d'orchestres (ordonnanceurs), notamment celui des processus/threads.

On se confronte à plusieurs problèmes :

- Connaître le futur est difficile, on doit donc prendre des décisions à la volée avec une information partielle.
- Structure de données centrale : liste des tâches prêtes.
- Algorithme de listes **[Graham, 66, 69, 73]**  $\Rightarrow$  lorsqu'une ressource est disponible, y mettre immédiatement une tâche prête en prenant la plus prioritaire de la liste. Les tâches dans la liste ne sont pas forcément toutes prêtes, on va donc préférer prendre une moins prioritaire et prête qu'une plus prioritaire mais pas prête.

## 1.2 Complexité et analyses

Les problèmes d'ordre sont NP complets sauf les triviaux (1 processeur, Cmax), (2 processeurs, Cmax)  $\leftarrow$  NP Complet.

### 1.2.1 Algorithme de liste

### 1.2.2 Approximation duale [Schmoys, Hochbaum]

### 1.2.3 Algorithme de liste et tâches [parallèle | avec precedence]

### 1.2.4 Tâches parallèles indépendantes

## 2 Implantations

### 2.1 Disques

#### 2.1.1 Algorithme d'ordonnancement : ascenseur

- la tête fait des va et vient
- les accès qui sont sous la tête

### 2.2 SSD

Agglomération des accès pour faire des accès plus gros  
=> systèmes de fichiers qui rend les accès "locaux" (ext4, NTFS, HFS+ fonctionnent en ko).

Les SSD fonctionnent en SuperBlock (Mo), on fait un reset à 0 du bloc et on inscrit bit à bit tous les bits qu'il faut passer de 0 à 1. Ce qui veut dire que sur un SSD, on fait un reset du SuperBlock pour écrire quelques ko (no bueno).

### 2.3 Réseaux

Les réseaux envoient des paquets, lequel il faut envoyer en premier et quand ?  
Il existe sur Linux un script appelé **wonder shaper** qui permet de limiter la bande passante d'un ou de plusieurs network adapters en utilisant iproute.

### 2.4 Processus/Thread

#### 2.4.1 Linux 1.0

- liste unique de tâches prêtes
- elle est triée par priorité (fo de priorité goodness)

C'est plus simple à utiliser et à régler.  
Son défaut, le mutex et la manipulation/insertion de la liste, il faut la garder triée pour que ça soit en  $O(n)$ .

Les ordonnanceurs en  $O(1)$  utilisent des listes par priorité.  
Quand la liste "crédits" est vide :

- on re-crédite les expirés (en fo de leur priorité)
- on inverse les deux ensembles de listes

C'est simple à utiliser mais difficile à régler ou calibrer la fonction de crédits qui dit quand est ce qu'on passe.

Les ordonnanceur en  $O(\log(n))$  (CFS) utilisent une "liste" (Red-black tree, arbre binaire bien balancé) de priorité, avec une fo de priorité.

## 2.5 Multi-Coeurs/Processeurs

Contention du **lock** protegeant la "liste" => plusieurs listes (1 par coeur/processeur) => pas de lock.

Le défaut c'est que maintenant on dispose d'une liste par proc/coeur, ce qui veut dire que certains coeurs peuvent rester sans activité, il faut donc équilibrer les listes.

Vol de travail => un voleur (inoccupé) va choisir (random) une victime et lui prendre des tâches. Une victime c'est bien, deux c'est mieux (c'est le prof qui l'a dit), ça permet d'équilibrer rapidement.

Daemon pour équilibrer. De temps en temps, vole les riches pour donner aux pauvres.  
Ca coute un peu de temps en temps

## 3 Passage à l'échelle