SO33B - Sistemas Operacionais

Avisos:

Mudança da P3 – De 30/11 para 07/12 – Motivo Feira das profissões (29 e 30/11).

Mudança da Substitutiva – De 09/12 para 14/12.

Dia 28/10 – Não haverá aula. Dia do servidor público.

SO33B - Sistemas Operacionais

Parte 3 – Processos e Threads

Gerência do Processador

Matheus F. Mollon 21/10/2022

Sumário

- Introdução
- Funções Básicas
- Critérios de escalonamento
- Escalonamentos não-preemptivos e preemptivos
- Escalonamento FIFO
- Escalonamento SJF
- Escalonamento Cooperativo
- Escalonamento Circular (Round Robin)
- Escalonamento Por Prioridades

Sumário

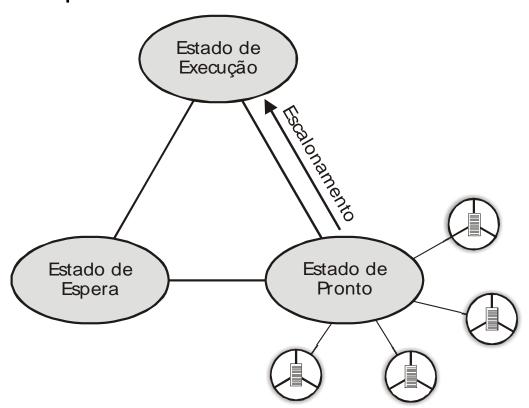
- Escalonamento Circular Com Prioridades
- Escalonamento Por Múltiplas Filas
- Escalonamento Por Múltiplas Filas Com Realimentação
- Política de Escalonamento em Sistemas de Tempo Compartilhado
- Política de Escalonamento em Sistemas de Tempo Real

Introdução

- Com o surgimento dos sistemas multiprogramáveis, nos quais múltiplos processos poderiam permanecer na memória principal compartilhando o uso da UCP, a gerência do processador tornou-se uma das atividades mais importantes em um SO.
- A partir do momento em que diversos processos podem estar no estado de pronto, critérios devem ser estabelecidos para determinar qual processo será escolhido para fazer uso do processador.

Introdução

 Os critérios utilizados para esta seleção compõem a chamada política de escalonamento, que é a base da gerência do processador e da multiprogramação em um sistema operacional.



- Manter a UCP ocupada a maior parte do tempo
- Balancear o uso da UCP entre processos
- Privilegiar a execução de aplicações críticas
- Maximizar o throughput (processos executados em um intervalo de tempo)
- Oferecer tempos de resposta razoáveis para usuários interativos

- Cada SO possui sua política de acordo com seu propósito e suas características.
- Sistemas de tempo compartilhado têm requisitos de escalonamento diferentes dos sistemas de tempo real.

- A política de escalonamento é implementada por 2 rotinas principais:
 - O Escalonador (Scheduler), implementa os critérios da política de escalonamento e determina o próximo processo a entrar em execução.
 - O Dispatcher realiza a troca de contexto dos processos conforme definido pelo Scheduler. O tempo gasto para troca dos processos é conhecido como Latência do Dispatcher.

- A política de escalonamento é implementada por 2 rotinas principais:
 - Observação: SOs que implementam threads, tratam os processos como unidades de alocação de recursos, e as threads como unidades de escalonamento.

- As características de cada SO determinam quais são os principais aspectos para a implementação de uma política de escalonamento adequada.
- Sistemas de tempo compartilhado → exigem que o escalonamento trate todos os processos de forma igual → evitando o starvation.
- Sistemas de tempo real → o escalonamento deve priorizar a execução de processos críticos em detrimento da execução de outros processos.

- Utilização do Processador: Processador deve permanecer ocupado maior parte do tempo.
- Throughput: Representa o número de processos executados em função do tempo. (processos / intervalo de tempo) → Sua maximização é desejada na maioria dos sistemas.
- Tempo de Processador ou Tempo de CPU: De todo o tempo necessário para executar o processo, é o tempo em que ele ficou efetivamente em estado de execução. Depende apenas do código da aplicação e da entrada de dados.

- Tempo de Espera: tempo total que um processo permanece na fila de pronto durante seu processamento, aguardando para ser executado.
- Tempo de Turnaround: Tempo total de execução, da criação ao encerramento. Leva em conta o tempo de espera, tempo de CPU e na fila de espera (operações de E/S).
- Tempo de Resposta: Tempo entre requisição (tecla digitada) e resposta (exibição no monitor). Crítico em sistemas on-line (rede, Web).

- De maneira geral, qualquer política de escalonamento busca:
- Otimizar a utilização do processador e o throughput.
- Diminuir os tempos de turnaround, espera e resposta.
- Dependendo do tipo de SO, um critério pode ter maior importância do que outros, como nos sistemas interativos, onde o tempo de resposta tem grande relevância.

Tipos de Escalonamento

- Políticas de Escalonamento podem ser classificadas conforme a possibilidade do SO interromper um processo em execução e substituí-lo por outro (Preempção):
- Escalonamento não-preemptivo:
 - Primeiro tipo de escalonamento implementado (para processamento batch).
 - Quando um processo está em execução nenhum evento externo pode ocasionar a perda do uso do processador.
 - Processo só sai do estado de execução ao fim do processamento ou por mudança para estado de espera.

Tipos de Escalonamento

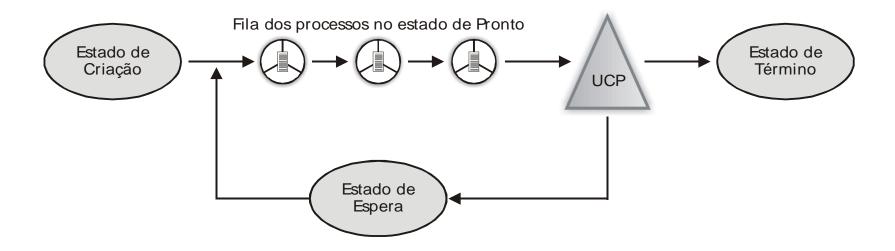
- Políticas de Escalonamento podem ser classificadas conforme a possibilidade do SO interromper um processo em execução e substituí-lo por outro (Preempção):
- Escalonamento preemptivo:
 - O SO pode interromper um processo em execução e passá-lo para o estado de pronto, com o objetivo de alocar outro processo na UCP.
 - Permite uso de prioridades (Tempo Real, por exemplo).
 - Permite compartilhamento uniforme (balanceamento).
 - Mais flexível, é o tipo de escalonamento usado atualmente pela maioria dos SOs.

Escalonamento FIFO

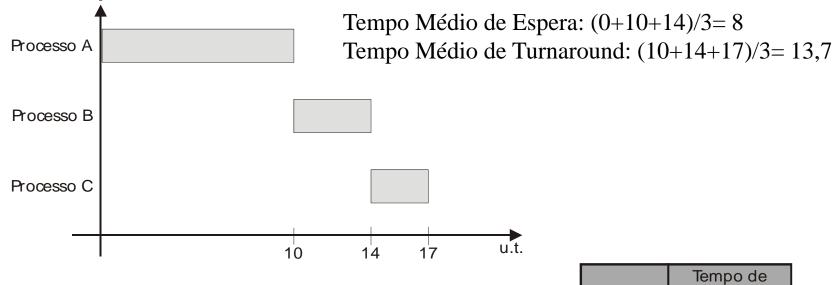
- FIFO (First-In-First-Out) ou FCFS Scheduling (First-Come-First-Served) → processo que chega primeiro ao estado de pronto é o primeiro a ser executado.
- Bastante simples, controlado por uma fila de processos em estado Pronto: processo que passa para Pronto entra no final da fila, e é escalonado quando chega ao início da fila.
- Quando processo sai de execução (acaba ou entra em estado de espera), o processo no início da fila é escalonado. Ao final da espera, processo volta ao final da fila.

Escalonamento FIFO

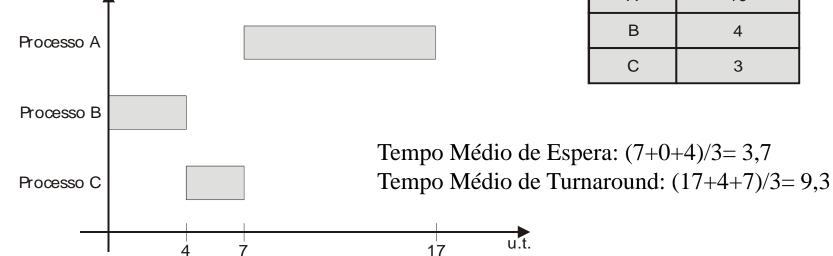
• Escalonamento First-In-First-Out



• Exemplo







Escalonamento FIFO

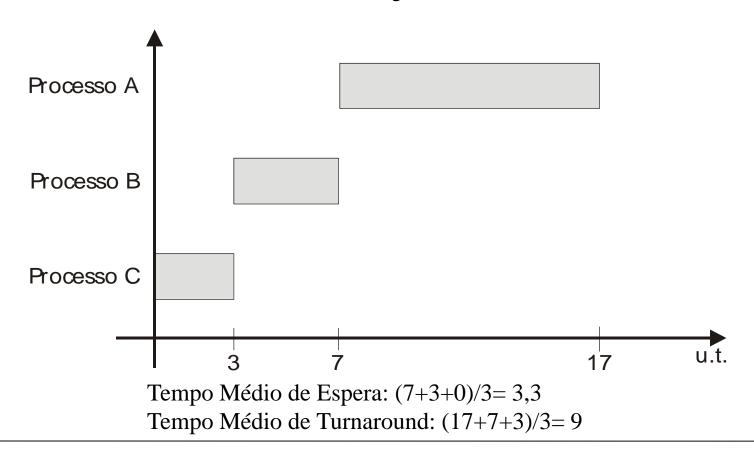
- Apesar de possuir implementação simples, apresenta alguns problemas:
 - Não se preocupa em melhorar tempo médio de espera, utilizando apenas a ordem de chegada na fila.
 - Piora Turnaround de processos que precisariam de pouco tempo de CPU.
 - Processos CPU-Bound levam vantagem sobre processos I/O-Bound. Se houver I/O-Bound mais importante, não haverá prioridade.

Escalonamento FIFO

- O escalonamento FIFO é do tipo não preemptivo e foi inicialmente implementado em sistemas com processamento batch.
- É ineficiente se aplicado em sua forma original. Atualmente, é utilizado com variações.

- Escalonamento shortest-job-first (SJF scheduling), também conhecido como shortest-process-next (SPN scheduling).
- O algoritmo de escalonamento seleciona o processo que tiver o menor tempo de processador ainda por executar.
- Desta forma, o processo em estado de pronto que necessitar de menos tempo de UCP para terminar seu processamento é selecionado para execução.

 Exemplo: Processos A, B e C com tempos de processador 10, 4 e 3 u.t. (unidades de tempo) e mesmo instante de criação.



- Tempo médio de espera diminui, pois processos mais rápidos são executados primeiro.
- Para cada novo processo é associado um tempo de processador ao seu contexto de software. Como não é possível precisar o tempo de processador previamente, o mesmo é estimado com base em análise de execuções passadas dos programas.
- Caso tempo estimado fosse muito inferior ao real, processo era interrompido

- Problema: impossibilidade de estimar o tempo para processos interativos.
- Na sua concepção inicial, o SJF é um escalonamento não preemptivo.
- Reduz tempo médio de turnaround, porém pode haver starvation para processos com tempo muito longo ou CPU-Bound.
- Variação: SJF com Preempção (SRT Scheduling-Shortest Remaining Time) → Se há um processo em pronto com tempo estimado menor que o processo em execução, são trocados.

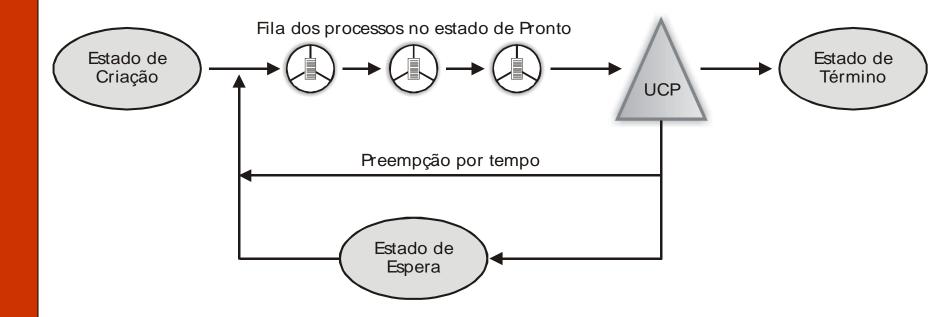
Escalonamento Cooperativo

- Busca o aumento do grau de multiprogramação em sistemas não-preemptivos.
- Processo em execução pode voluntariamente liberar o processador, retornando à fila de pronto → possibilita que um novo processo seja escalonado → melhor distribuição do uso da UCP.
- A liberação do processador, portanto, é feita pelo processo em execução, que fica verificando se há outros na fila de pronto, se houver, o processo cooperativamente libera a CPU.

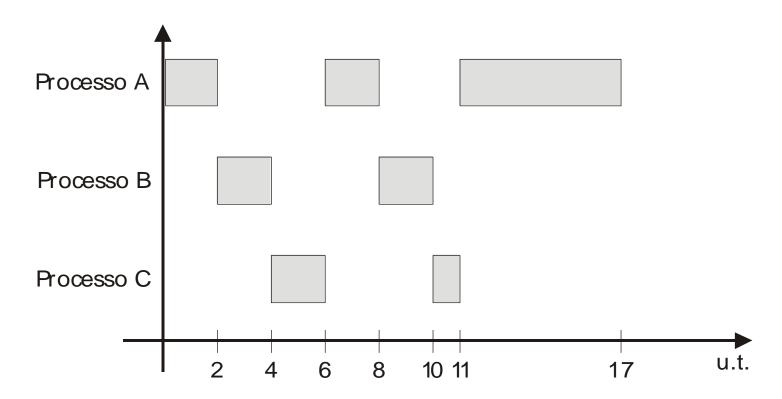
Escalonamento Cooperativo

- Podem ocorrer problemas pela falta de controle do SO: se um processo não verificar a fila, os demais não terão chance de ser executados até a liberação da UCP pelo processo em execução.
- Problema: um programa pode permanecer por um longo período de tempo alocando o processador.
- Era utilizado nas primeiras versões do Windows, com o nome de Multitarefa Cooperativa.

- Round Robin Scheduling → Projetado para sistemas de tempo compartilhado. Método Preemptivo.
- Semelhante ao FIFO, com a diferença de que utiliza time-slice (fatia de tempo) ou quantum.
- Quando processo entra em execução, recebe um tempo limite para uso contínuo do processador. Quando tempo se esgota, processo é interrompido pelo SO, seu contexto é salvo e o processo volta para a fila de prontos (preempção por tempo).



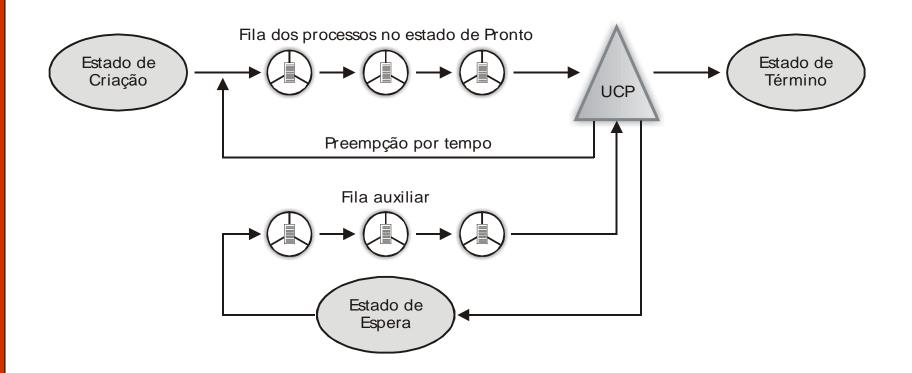
• Exemplo - Fatia de Tempo = 2 u.t.



- O valor da fatia de tempo depende do SO, mas geralmente varia de 10 a 100 milissegundos.
- Este valor afeta diretamente o desempenho: valor muito alto provoca tendência do Round Robin funcionar como o FIFO, valor muito baixo gera muitas preempções, o que faz com que a latência do dispatcher afete o tempo de turnaround.
- Vantagem: não permite que um processo monopolize a UCP, o que é adequado para sistemas de tempo compartilhado.

- Problema da política: CPU-Bound são beneficiados em detrimento dos I/O-Bound, pois CPU-Bound aproveitam toda a fatia de tempo, e I/O-Bound geralmente passam para o estado de espera antes da preempção por tempo.
- Estas características distintas ocasionam um balanceamento desigual no uso do processador entre os processos.

- Escalonamento circular virtual
 - Processos na fila auxiliar têm prioridade aos processos na fila de pronto.



Escalonamento por Prioridades

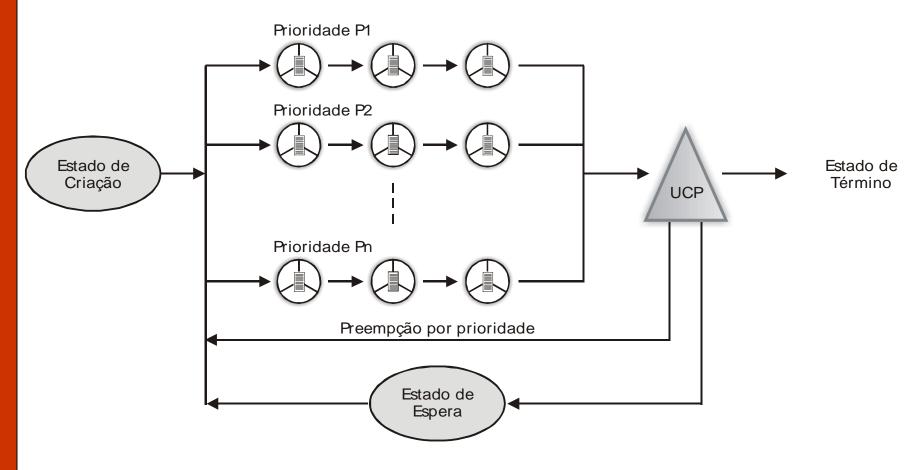
- É um escalonamento do tipo preemptivo.
- Baseado em um valor de prioridade (denominado prioridade de execução) associado a cada processo.
- Processo com maior prioridade na fila de prontos é escolhido para execução. Processos com valores iguais são escalonados por FIFO.
- Não há fatia de tempo, portanto, não há preempção por tempo.

Escalonamento por Prioridades

- A perda do processador ocorre por mudança para estado de espera ou quando processo de maior prioridade passa para o estado de pronto (preempção por prioridade).
- É implementado por interrupção de clock, que faz com que de tempos em tempos o escalonador avalie as prioridades dos processos em estado de pronto.
- Para cada prioridade existe uma fila de prontos, tratada como uma fila circular. Execução começa pela fila com prioridade mais alta.

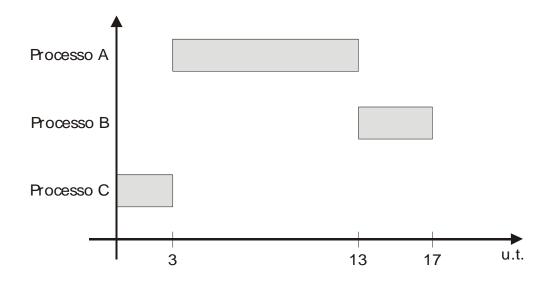
Escalonamento por Prioridades

Filas dos processos no estado de Pronto



Escalonamento por Prioridades

• Exemplo com processos de prioridade diferentes (A-2, B-1, C-3), onde 5 é o valor de prioridade mais alta.



Processo	Tempo de processador (u.t.)	Prioridade	
А	10	2	
В	4	1	
С	3	3	

Escalonamento por Prioridades

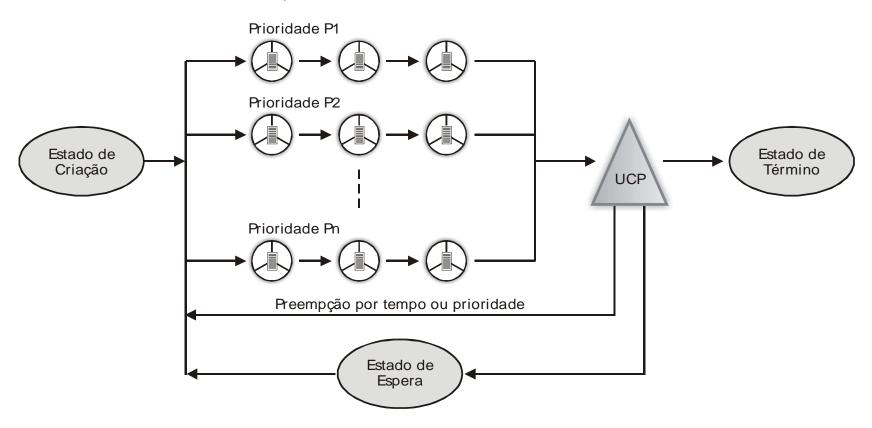
- Cada SO implementa sua formatação para os valores de prioridade. Alguns associam valores altos às maiores prioridades, outros associam valores baixos.
- Prioridade faz parte do contexto de software do processo, e pode ser:
 - Estática: valor não muda durante a existência do processo.
 - Dinâmica: valor pode ser alterado durante execução, permitindo ajustar o critério de escalonamento em função do comportamento do processo.

Escalonamento por Prioridades

- Problema da política: Possibilidade de Starvation para processos de baixa prioridade.
- Solução: com prioridade dinâmica pode haver Aging, que incrementa a prioridade do processo conforme seu tempo na fila de prontos.
- Política de escalonamento por prioridades é bastante útil em sistemas de tempo real, e também em sistemas de tempo compartilhado, em que, às vezes, é necessário priorizar o escalonamento de determinados processos.

- Implementa o conceito de fatia de tempo e de prioridade de execução associada a cada processo.
- Neste tipo de escalonamento, um processo permanece no estado de execução até que:
 - Termine seu processamento;
 - Voluntariamente passe para o estado de espera;
 - Sofra uma preempção por tempo ou prioridade.

Fila dos processos no estado de Pronto



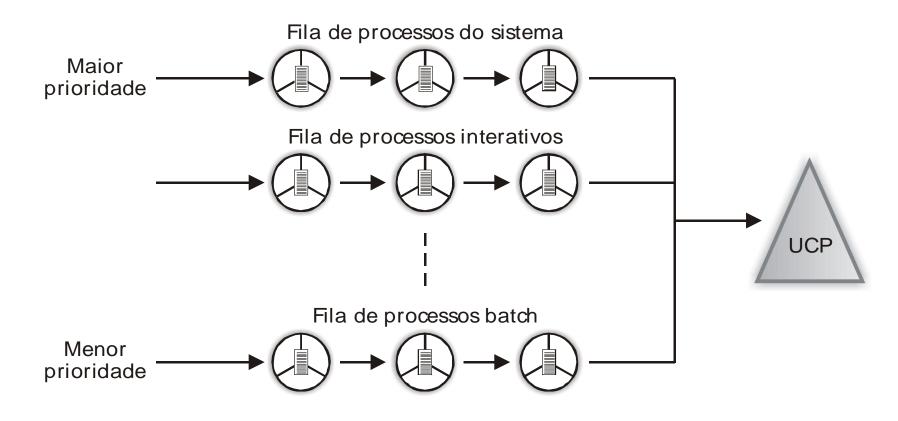
- A principal vantagem deste escalonamento é permitir o melhor balanceamento no uso do processador em sistemas de tempo compartilhado.
- Processos com o perfil I/O-bound devem receber do administrador do sistema prioridades com valores maiores que as dos processos CPU-bound.
- Isso permite ao sistema operacional praticar uma política compensatória entre processos de perfis distintos, compartilhando o processador de forma mais igualitária.

- O escalonamento circular apresenta duas variações:
 - Prioridades estáticas: a prioridade definida no contexto de software de cada processo permanece inalterada ao longo de sua existência.
 - Prioridades dinâmicas: é possível que a prioridade de um processo seja alterada dinamicamente pelo administrador do sistema ou, em algumas políticas, pelo próprio sistema operacional.

- O Multilevel queue scheduling → há várias filas de processos em estado pronto, cada uma com prioridade específica.
- Processos são associados às filas em função de algumas características, como importância, tipo de processamento, área de memória necessária, etc.
- De acordo com o tipo de fila é escolhido o tipo de escalonamento, o que permite a implementação de mecanismos de escalonamento diferentes em um mesmo SO.

- Permitindo que alguns processos sejam escalonados pelo mecanismo FIFO, enquanto outros pelo circular.
- Característica de prioridade não está associada ao processo, mas sim à fila. Processo sofre preempção caso outro processo entre em uma fila de maior prioridade.
- O sistema operacional só pode escalonar processos de uma determinada fila caso todas as outras filas de maior prioridade estejam vazias.

Exemplo: processo de sistema, interativos ou batch. Fila de processos de sistema pode implementar escalonamento baseado em prioridades, enquanto as outras filas utilizam escalonamento circular.



- Uma desvantagem deste escalonamento é que no caso de um processo alterar seu comportamento no decorrer do tempo, o processo não poderá ser redirecionado para uma outra fila mais adequada.
- A associação de um processo à fila é determinada na criação do processo, permanecendo até o término do seu processamento.

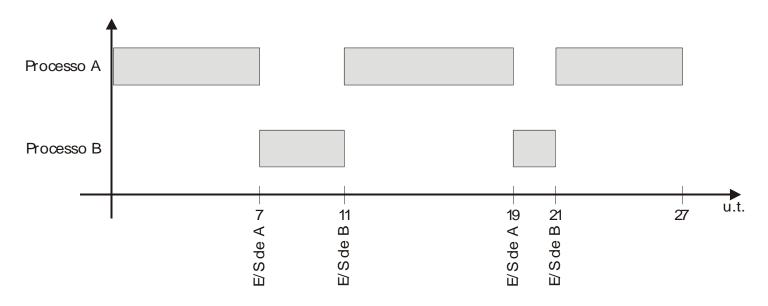
Escalonamento por Múltiplas Filas com Realimentação

- Multilevel Feedback Queues Scheduling → semelhante ao escalonamento por múltiplas filas, mas os processos podem trocar de fila durante o processamento.
- Utiliza recurso de ajuste dinâmico conhecido como Mecanismo Adaptativo: SO identifica dinamicamente o comportamento do processo e o direciona para a fila com prioridade mais adequada.
- É bastante complexo, mas atende às necessidades de diversos tipos de processamento.

- Caracterizam-se pelo processamento interativo, no qual usuários interagem com as aplicações exigindo tempos de respostas baixos.
- A escolha de uma política de escalonamento para atingir este propósito deve levar em consideração o compartilhamento dos recursos de forma equitativa para possibilitar o uso balanceado da UCP entre processos.
- Para analisar a aplicação das Políticas de Escalonamento serão analisados dois processos (um CPU-Bound e um I/O-Bound) nos principais tipos de escalonamento apresentados.

• Escalonamento FIFO (exemplo)

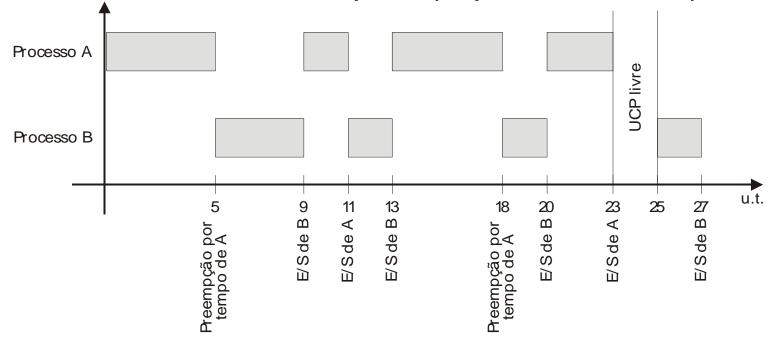
Processo A \rightarrow CPU-Bound Processo B \rightarrow I/O-Bound



Processo	Tempo de processador (u.t.)	Característica CPU-bound	
А	21		
В	6	I/O-bound	

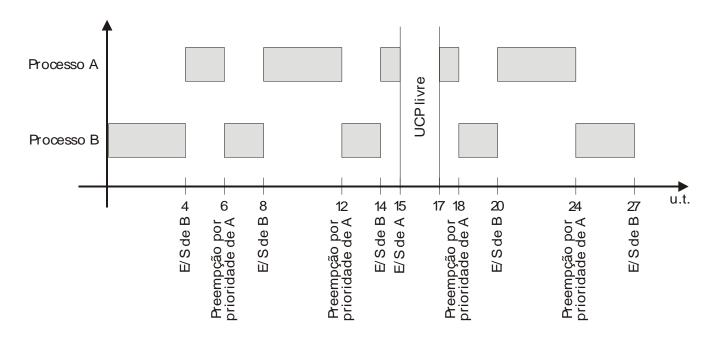
Não está balanceado, Processo B (I/O-Bound) permanece maior parte do tempo em espera.

• Escalonamento Circular (exemplo) – Fatia de tempo = 5 u.t



Melhor distribuição da UCP, mas ainda não é a ideal, → trata todos os processos da mesma maneira, o que não é desejável (CPU-Bound tem mais oportunidades de uso do processador).

Escalonamento circular com prioridades (exemplo)



Processo	Tempo de processador (u.t.)	Característica	Prioridade
А	12	CPU-bound	Baixa
В	13	I/O-bound	Alta

 Sistemas com prioridade dinâmica são mais complexos, porém o aumento de eficiência compensa. A maioria dos sistemas atuais de tempo compartilhado utiliza essa política de escalonamento.

Políticas em Sistemas de Tempo Real

- Em Sistemas de Tempo Compartilhado, as aplicações não são comprometidas pela variação do tempo de resposta.
- Para aplicações que exigem resposta imediata, devem ser utilizados Sistemas de Tempo Real, que garantem a execução de processos dentro de limites rígidos de tempo.
- Exemplos: Aplicações de controle de processos, como sistemas de controle de produção de bens industriais e controle de tráfego aéreo.

Políticas em Sistemas de Tempo Real

- Para esse tipo de sistema, o escalonamento por prioridades é o mais adequado, com cada processo recebendo uma prioridade de acordo com sua importância dentro da aplicação.
- Não há fatia de tempo e a prioridade deve ser estática.

Orientações Prova 2

Processos

- Estrutura do processo
- Estados do processo
- Mudanças de estado do processo
- Criação e eliminação de processos
- Processos independentes, subprocessos e threads
- Processos foreground e background
- Processos do sistema operacional
- Processos CPU-bound e I/O-bound
- Sinais

.

Threads

- Ambiente monothread
- Ambiente multithread
- Arquitetura e implementação

Sincronização de Processos

- Definição de concorrência
- Implementação de concorrência
- Problemas de Compartilhamento
- Exclusão Mútua
 - Soluções de Hardware e
 - Soluções de Software
- Sincronização Condicional
- Semáforos
- Monitores
- Troca de Mensagens (Não)
- Deadlocks

Exercício

```
Processo 1 (Cliente A)
                                                     Processo 2 (Cliente B)
/* sague em A */
                                                     /*sague em A */
1a. x := saldo do cliente A;
                                                     2a. y := saldo do cliente A;
1b. x := x - 200;
                                                     2b. y := y - 100;
1c. saldo do cliente A := x;
                                                     2c. saldo do cliente A := y;
/* deposito em B */
                                                     /* deposito em B */
1d. x := saldo do cliente B;
                                                     2d. y := saldo do cliente B;
1e. x := x + 100;
                                                     2e. y := y + 200;
1f. saldo do cliente B := x;
                                                     2f. saldo do cliente B := y;
```

Exercício

Supondo que os valores dos saldos de A e B sejam, respectivamente, 500 e 900, antes de os processos executarem, pede-se:

- b. Quais os valores corretos esperados para os saldos dos clientes A e B após o término da execução dos processos?
- c. Quais os valores finais dos saldos dos clientes se a sequência temporal de execução das operações for: 1a, 2a, 1b, 2b, 1c, 2c, 1d, 2d, 1e, 2e, 1f, 2f?