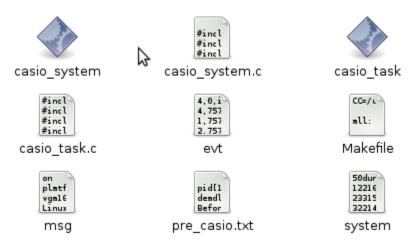
Universidad del Valle de Guatemala José Gabriel Block Staackmann Sistemas Operativos

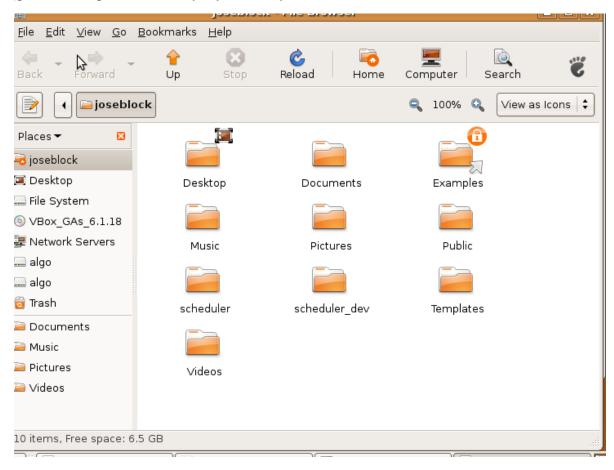
Calendarización de CPU



joseblock@joseblock-laptop:/etc/apt\$ sudo nano sources.list

[sudo] password for joseblock:

joseblock@joseblock-laptop:/etc/apt\$



```
joseblock@joseblock-laptop:~/Desktop/linux-2.6.24-casio/arch/x86$ sudo nano Kcon
fig
joseblock@joseblock-laptop:~/Desktop/linux-2.6.24-casio/arch/x86$
```

Investigue y resuma:

Funcionamiento y sintaxis de uso de structs.

Hace referencia a un bloque contiguo de memoria física, generalmente delimitado (dimensionado) por límites de longitud de palabra. Corresponde a la función de nombre similar disponible en algunos ensambladores para procesadores Intel. Al ser un bloque de memoria contigua, cada campo dentro de una estructura se ubica en un cierto desplazamiento fijo desde el principio.

https://en.wikipedia.org/wiki/Struct (C_programming_language)

```
struct structureName
{
    dataType member1;
    dataType member2;
    ...
};
```

Here is an example:

```
struct Person
{
    char name[50];
    int citNo;
    float salary;
};
```

https://www.programiz.com/c-programming/c-structures

Propósito y directivas del preprocesador.

Es el primer programa invocado por el compilador y procesa directivas como #include, #define e #if. Estas directivas no son específicas de C. En realidad pueden ser usadas con cualquier tipo de archivo. El preprocesador utiliza 4 etapas denominadas Fases de traducción. Aunque alguna implementación puede elegir hacer alguna o todas las fases simultáneamente, debe comportarse como si fuesen ejecutadas paso a paso.

https://es.wikipedia.org/wiki/Preprocesador de C#Precedencia

Diferencia entre *y &en el manejo de referencias a memoria (punteros).

El sympolo * es un puntero y & es una referencia. Un puntero puede ser inicializado con cualquier valor en cualquier momento, mientras que una referencia debe ser inicializada en el momento que se declara.

Solo el puntero puede tener valor nulo. Solo el puntero puede ser cambiado de direccionamiento, con la condición de que la variable a la que apunta sea del mismo tipo que la original.

https://stackoverflow.com/questions/45610026/what-is-the-difference-between-a-a-and-a

Propósito y modo de uso de APT y dpkg.

APT simplifica en gran medida la instalación y eliminación de programas en los sistemas GNU/Linux. No existe un programa apt en sí mismo, sino que APT es una biblioteca de funciones C++ que se emplea por varios programas de línea de comandos para distribuir paquetes. En especial, apt-get y apt-cache. https://es.wikipedia.org/wiki/Advanced Packaging Tool

El programa dpkg es la base del sistema de gestión de paquetes de Debian GNU/Linux. Es una herramienta de bajo nivel; se necesita un frontal de alto nivel para traer los paquetes desde lugares remotos o resolver conflictos complejos en las dependencias de paquetes. Debian cuenta con apt para esta tarea. Debian posee una serie de herramientas que es necesario llamar para construir un paquete:

- dpkg-source
- dpkg-gencontrol
- dpkg-shlibdeps
- dpkg-genchanges
- dpkg-buildpackage
- dpkg-distaddfile
- dpkg-parsechangelog

```
joseblock@joseblock-laptop: ~/Desktop/linux-2.6.24-casio/include/linux 🔔 🗖 🗶
<u>File Edit View Terminal Tabs Help</u>
 GNU nano 2.0.7
                               File: sched.h
                                                                        Modified
#define CLONE NEWPID
                                0x20000000
                                                 /* New pid namespace */
#define CLONE NEWNET
                                                 /* New network namespace */
                                0x40000000
 * Scheduling policies
#define SCHED_NORMAL
#define SCHED FIF0
                                1
#define SCHED RR
                                2
#define SCHED BATCH
                                3
/* SCHED ISO: reserved but not implemented yet */
#define SCHED IDLE
#ifdef CONFIG SCHED CASIO POLICY
#define SCHED CASIO
#endif
#ifdef KERNEL
   Get Help
                WriteOut
                             Read File <sup>a</sup>
                                         Y Prev Page 🏾
                                                      K Cut Text
`X Exit
                          W Where Is W Next Page W UnCut Text To Spell
```

```
define SCHED_BATCH 3
endif

define SCHED_CASIO 6

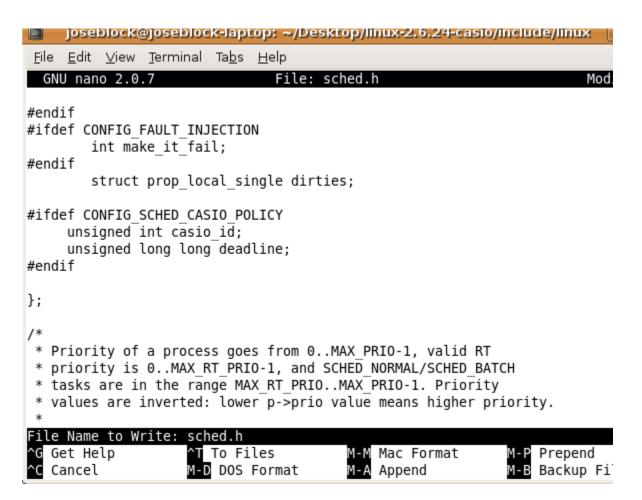
ifdef __USE_MISC
* Cloning flags. */
define CSIGNAL 0x000006
```

¿Cuál es el propósito de los archivos sched.h modificados?

Contiene la referencia de las struct, const y otras variables que colaboran con la creación de las políticas de calendarización.

¿Cuál es el propósito de la definición incluida y las definiciones existentes en el archivo?

Son las encargadas de definir las variables const que sirven para relacionar las políticas de calendarización del sistema.

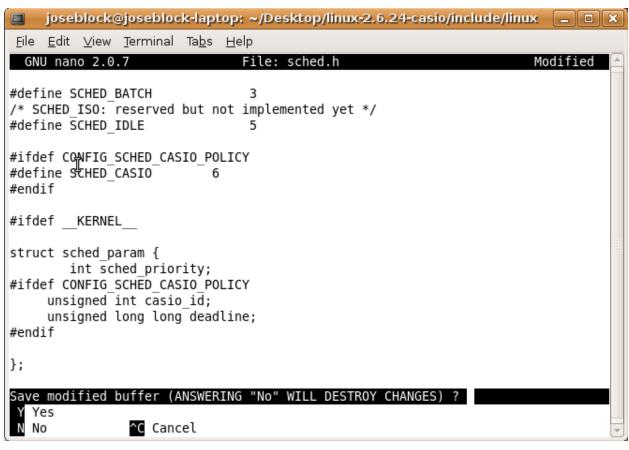


¿Qué es una task en Linux?

Es equivalente al famoso; proceso.

¿Cuál es el propósito de task structy cuál es su análogo en Windows?

Es un PCB en Linux, que por ejemplo en Windows es un KPROCESS con el EPROCESS y el PEB.



```
joseblock@joseblock-laptop: /usr/include/bits

File Edit View Terminal Tabs Help

GNU nano 2.0.7 File: sched.h Modified

# define CLONE_STOPPED 0x020000000 /* Start in stopped state. */
#endif

/* The official definition. */
struct sched_param
{
   int __sched_priority;
   unsigned int casio_id;
   unsigned long long deadline;
};
```

```
joseblock@joseblock-laptop: /usr/include/bits
                                                                     File Edit View Terminal Tabs Help
GNU nano 2.0.7
                        File: sched.h
                                                                   Modified
       /* need schedparam */
#if !defined defined schedparam \
   && (defined need schedparam || defined SCHED H)
# define defined schedparam 1
/* Data structure to describe a process' schedulability. */
struct sched param
       sched priority;
   int
   unsigned int casio id;
   unsigned long long deadline;
```

¿Qué información contiene sched_param?

Almacena los params(parametros) que cumplen con las políticas de calendarización. Solo se enfoca en la calendarización, y luego de cada acción que se haga hay un medidor de tiempo en nanosegundos que define el tiempo de finalizar un proceso(task).

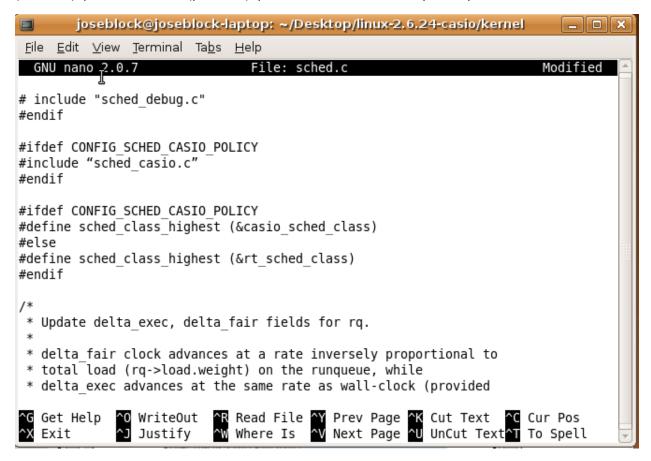
```
joseblock@joseblock-laptop: ~/Desktop/linux-2.6.24-casio/kernel
                                                                         <u>File Edit View Terminal Tabs Help</u>
GNU nano 2.0.7
                               File: sched.c
                                                                       Modified
        if (unlikely(policy == SCHED FIF0) || unlikely(policy == SCHED RR))
#ifdef CONFIG SCHED CASIO POLICY
       || unlikely(policy == SCHED CASIO)
#endif
       ) {
                return 1;
        return 0;
}
static inline int task has rt policy(struct task struct *p)
        return rt policy(p->policy);
}
```

¿Para qué sirve la función rt_policy y para qué sirve la llamada unlikely en ella?

Para saber si una modificación en la calendarización se llevará a cabo a una clase de tiempo real. Por otro lado, unlikely aumenta la rapidez al ejecutar instrucciones que incumplen una condición en sí. Por las mismas circunstancias, se ve aumentada la velocidad de respuesta, al no involucrar pólizas SCHEDRR, SCHED_FIFO y SCHED_CASIO_POLICY en la modificación de calendarización por lo que se debería de hacer modificaciones en clases de prioridad normal.

¿Qué tipo de tareas calendariza la política EDF, en vista del método modificado?

Según las modificaciones realizadas y el nombre de las pólizas, estas tasks tienen un tiempo límite (deadline) que se da en tasks(procesos) que se llevan a cabo en tiempo de operación del mismo.



Describa la precedencia de prioridades para las políticas EDF, RT y CFS, de acuerdo con los cambios realizados hasta ahora.

Se ordenan por prioridad hacia abajo

- 1. EDF
- 2. RT
- 3. CFS

```
joseblock@joseblock-laptop: ~/Desktop/linux-2.6.24-casio/kernel
                                                                        <u>File Edit View Terminal Tabs Help</u>
G∭U nano 2.0.7
                                                                     Modified
                              File: sched.c
                p->sched_class = &rt_sched_class;
                break;
        }
        p->rt priority = prio;
        p->normal prio = normal prio(p);
        /* we are holding p->pi lock already */
        p->prio = rt_mutex_getprio(p);
        set load weight(p);
#ifdef CONFIG SCHED CASIO POLICY
     case SCHED CASIO:
           p->sched class = &casio sched class;
           break;
#endif
}
                          POLICY :- SCHED_NORME OR POLICE
                          policy != SCHED IDLE
 /*)*/
 #ifdef CONFIG SCHED CASIO POLICY
        && policy != SCHED CASIO
 #endif
                  return -EINVAL;
          * Valid priorities for SCHED FIFO and SCHED RF
          * 1 MAY HOLD DE DOTO 1 walled assessible facility
                         return -EPERM;
        }
#ifdef CONFIG SCHED CASIO POLICY
     if (policy == SCHED CASIO){
           p->deadline = param->deadline;
           p->casio id = param->casio id;
#endif
```

```
joseblock@joseblock-laptop: ~/Desktop/linux-2.6.24-casio/kernel
                                                                          _ D X
<u>File Edit View Terminal Tabs Help</u>
GNU nano 2.0.7
                                                                        Modified
                              File: sched.c
       Istruct rt prio array active;
        int rt load balance idx;
        struct list head *rt load balance head, *rt load balance curr;
};
#ifdef CONFIG SCHED CASIO POLICY
     struct casio task{
           struct rb node casio rb node;
           unsigned long long absolute deadline;
           struct list head casio list node;
           struct task struct* task;
     };
     struct casio rq{
           struct rb root casio rb root;
           struct list head casio list head;
           atomic t nr running;
     };
#endif
/*
```

Explique el contenido de la estructura casio task.

Es un struct que define la calendarización de las tasks por SCHED_CASIO_POLICY. Es referenciada con un nodo en un "red-black tree" para calendarizar el momento en el que se ejecuta casio_task. Se va haciendo referencia a través de un nodo en una lista que registra las casio_task en el sistema. Por último, hace referencia a una task que hace referencia a la determinación del tiempo límite (deadline) que define el tiempo límite que debe tomar la task para ser terminada.

```
#ifdef CONFIG_SCHED_CASIO_POLICY
struct casio_rq casio_rq;
#endif
```

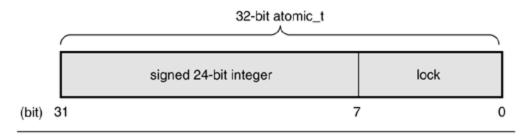
Explique el propósito y contenido de la estructura casio rq.

Se encarga de mantener a la cola de casio_task por procesador preparadas para ejecutar cada proceso.

¿Qué es y para qué sirve el tipo atomic_t? Describa brevemente los conceptos de operaciones RMW (read-modify-write) y mappeode dispositivos en memoria (MMIO).

Las operaciones atómicas proporcionan instrucciones que se ejecutan de forma atómica sin interrupción. Así como originalmente se pensó que el átomo era una partícula indivisible, los operadores atómicos son instrucciones indivisibles. Por ejemplo, como se discutió en el capítulo anterior, un incremento atómico puede leer e incrementar una variable en uno en un solo paso indivisible e ininterrumpido.

Figure 9.1. Old layout of the 32-bit atomic_t on SPARC.



http://books.gigatux.nl/mirror/kerneldevelopment/0672327201/ch09lev1sec1.html

RMW es una clase de operaciones atómicas (como test-and-set, fetch-and-add, y compare-and-swap) que leen una ubicación de memoria y escriben un nuevo valor en ella simultáneamente, ya sea con un valor completamente nuevo o alguna función del valor anterior. Estas operaciones evitan condiciones de carrera en aplicaciones de subprocesos múltiples. Normalmente se utilizan para implementar mutex o semáforos. Estas operaciones atómicas también se utilizan mucho en la sincronización sin bloqueo. https://en.wikipedia.org/wiki/Read%E2%80%93modify%E2%80%93write

MMIO es un método complementario de relocalización de input/ output (I/O) entre la unidad central de procesamiento (CPU) y los dispositivos periféricos en una computadora. Un enfoque alternativo es usar procesadores de I/O dedicados, comúnmente conocidos como canales en computadoras centrales, que ejecutan sus propias instrucciones.

Las I/O asignadas en memoria utilizan el mismo espacio de direcciones para direccionar tanto la memoria como los dispositivos de I/O. La memoria y los registros de los dispositivos de I/O están mapeados (asociados con) valores de dirección. Por lo tanto, cuando la CPU accede a una dirección, puede referirse a una parte de la RAM física o, en su lugar, puede referirse a la memoria del dispositivo de I/O.

https://en.wikipedia.org/wiki/Memory-mapped_I/O

```
joseblock@joseblock-laptop: ~/Desktop/linux-2.6.24-casio/kernel
 <u>File Edit View Terminal Tabs Help</u>
 GNU nano 2.0.7
                               File: sched.c
                                                                         Modifie
                policy = oldpolicy = -1;
                  task rq unlock(rq);
                spin unlock irgrestore(&p->pi lock, flags);
                goto recheck;
#ifdef CONFIG SCHED CASIO POLICY
     if (policy == SCHED CASIO){
           add casio task 2 list(&rq->casio_rq, p);
#endif
        update rq clock(rq);
       joseblock@joseblock-laptop: ~/Desktop/linux-2.6.24-casio/kernel
                                                                       <u>File Edit View Terminal Tabs Help</u>
 GNU nano 2.0.7
                            File: sched casio.c
                                                                    Modified
              node = node->rb left;
       p = rb entry(node, struct casio task, casio rb node);
       return p;
const struct sched class casio sched class = {
                          = &rt sched class,
     .next
     .enqueue_task = enqueue_task_casio,
.dequeue_task = dequeue_task_casio,
     .check preempt curr = check preempt curr casio,
     .pick_next_task
                          = pick next task casio,
     .put_prev task
                          = put_prev_task_casio,
#ifdef CONFIG SMP
     .load balance
                          = load balance casio,
     .move one task
                          = move one task casio,
#endif
     .set_curr_task
                          = set curr task casio,
                          = task tick casio,
     .task tick
                         ^R Read File ^Y Prev Page ^K Cut Text
             ^O WriteOut
                                                               ^C Cur Pos
 G Get Help
                         AJ Justify
   Exit
```

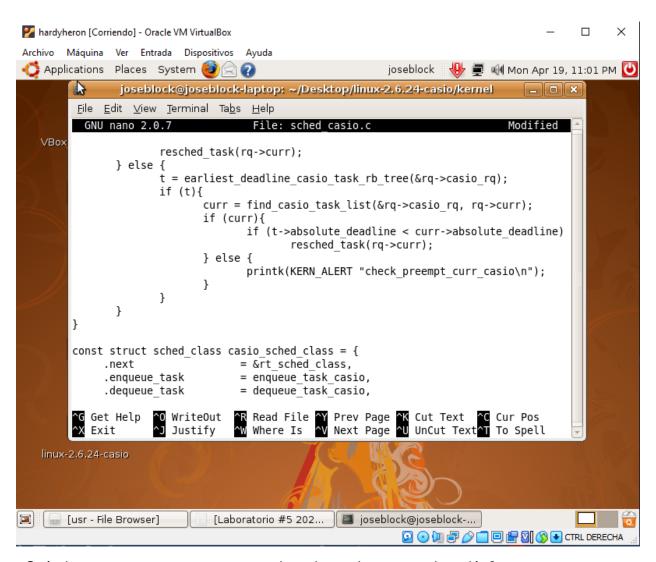
¿Qué indica el campo .nextde esta estructura?

Hace referencia a la clase que le sigue en la jerarquía de prioridades.

```
joseblock@joseblock-laptop: ~/Desktop/linux-2.6.24-casio/kernel
                                                                            File
     Edit View Terminal Tabs Help
 GNU nano 2.0.7
                                                                          Modified
                              File: sched casio.c
               if (t){
                      //logs
                      remove casio task rb tree(&rq->casio rq, t);
                      atomic dec(&rq->casio rq.nr running);
                      if(t->task->state == TASK DEAD || t->task->state == EXIT D$
                              || t->task->state==EXIT ZOMBIE){
                             rem casio task list(&rq->casio rq, t->task);
              } else {
                      printk(KERN ALERT "dequeue task casio\n");
               }
       }
}
const struct sched class casio sched class = {
                            = &rt sched class,
     .next
     .enqueue task
                            = enqueue task casio,
     .dequeue task
                            = dequeue task casio,
                            = check preempt curr casio,
     .check preempt curr
                           ^R Read File ^Y Prev Page ^K Cut Text
^W Where Is ^V Next Page ^U UnCut Tex
^G Get Help
             ^O WriteOut
                                         ^V Next Page ^U UnCut Text^T To Spell
              ^J Justify
   Exit
```

Tomando en cuenta las funciones para manejo de lista y red-black treede casio_tasks, explique el ciclo de vida de una casio_taskdesde el momento en el que se le asigna esta clase de calendarización mediante sched_setscheduler. El objetivo es que indique el orden y los escenarios en los que se ejecutan estas funciones, así como las estructuras de datos por las que pasa. ¿Por quéseguardan las casio_tasksen un red-black treey en una lista encadenada?

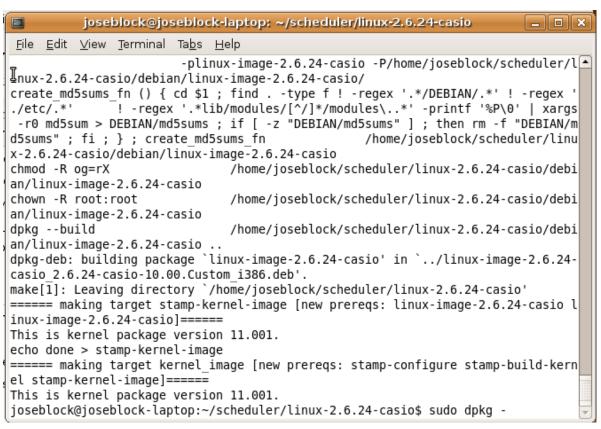
Cuando se ejecuta sched_setscheduler, se suma el proceso actual a una lista con la acción add_casio_task_2_list, que a simple vista se puede notar que se crea una nueva casio_task. En el momento en que una casio_task esta "ready", se agrega a través de enqueue_task_casio al "red-black-tree" con su respectivo tiempo límite, por lo tanto hay que encontrar el proceso con find_casio_task_list e insertarla en el árbol con insert_casio_task_rb_tree. Ahora una casio_task deja de estar "ready", por lo que se saca del "red-black-tree" con la acción dequeue_task_casio, que activa a find_casio_task_list y a remove_casio_task_rb_tree.

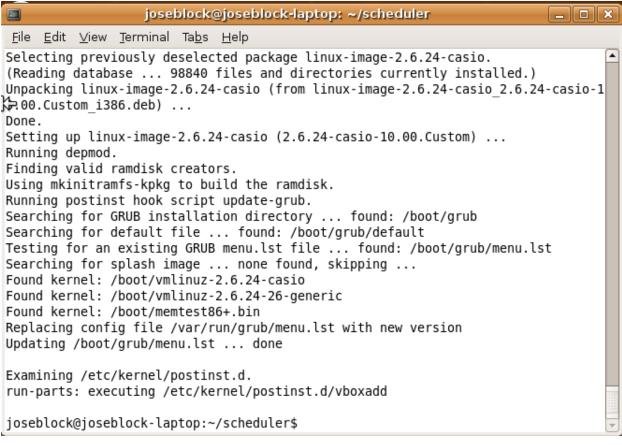


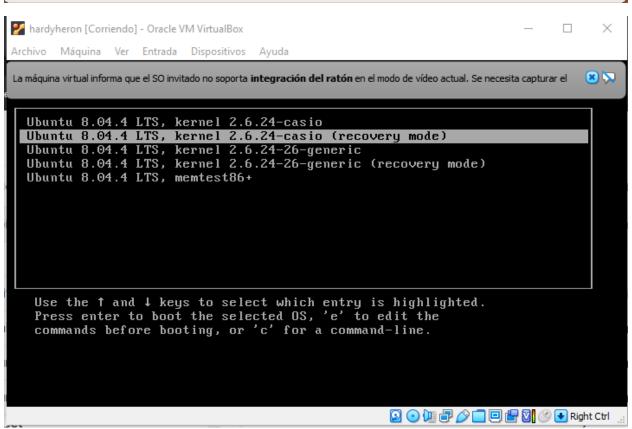
¿Cuándo preempteauna casio_taska la taskactualmente en ejecución?

En caso de no ser una casio_task.

```
joseblock@joseblock-laptop: ~/scheduler/linux-2.6.24-casio
<u>File Edit View Terminal Tabs Help</u>
 Testing module (CRYPTO TEST) [M/n/?] m
 Authenc support (CRYPTO AUTHENC) [M/n/y/?] m
  * Hardware crypto devices
 Hardware crypto devices (CRYPTO HW) [Y/n/?] y
   Support for VIA PadLock ACE (CRYPTO DEV PADLOCK) [Y/n/m/?] y
      PadLock driver for AES algorithm (CRYPTO DEV PADLOCK AES) [M/n/y/?] m
      PadLock driver for SHA1 and SHA256 algorithms (CRYPTO DEV PADLOCK SHA) [M/
n/y/?] m
   Support for the Geode LX AES engine (CRYPTO DEV GEODE) [M/n/y/?] m
* Library routines
CRC-CCITT functions (CRC CCITT) [M/v/?] m
CRC16 functions (CRC16) [M/y/?] m
CRC ITU-T V.41 functions (CRC ITU T) [M/y/?] m
CRC32 functions (CRC32) [Y/?] y
CRC7 functions (CRC7) [M/n/y/?] m
CRC32c (Castagnoli, et al) Cyclic Redundancy-Check (LIBCRC32C) [M/y/?] m
# configuration written to .config
joseblock@joseblock-laptop:~/scheduler/linux-2.6.24-casio$
```







Ejecute nuevamente el archivo casio_systemtal como se hizo al inicio del laboratorio, pero guardando los resultados en un archivo diferente. Adjunte ambos archivos de resultados de casio_systema su entrega, comentando sobre sus diferencias.

Antes

- Tiene solo una task en la que se define el thread que se usa, las prioridades con tres Jobs con sus tiempos de corrida predeterminados y muestra cuando se termina una task.
- o Termina el programa

Después

- Tiene cuatro tasks en la que se define el thread que se usa, las prioridades con tres Jobs con sus tiempos de corrida predeterminados (diferentes a los de Antes) y muestra cuando se termina una task.
- o Termina el programa

Ubique el archivo de log de eventos registrados por la calendarización implementada. Adjunte este archivo con su entrega.

Agregue comentarios explicativos a los archivos casio_task.cy casio_system.cque permitan entender el propósito y funcionamiento de este código. Asegúrese de aclarar el uso de instrucciones y estructuras que no conozca (como, por ejemplo, los timersy la estructura itimerval).¿Qué información contiene el archivo systemque se especifica como argumento en la ejecución de casio_system?

En este ejercicio, se lleva a cabo la configuración para las tasks, con una calendarización nueva. Todo esto requiere de saber los parámetros temporales de un tiempo límite de cada task.

Investigue el concepto de aislamiento temporal en relación con procesos. Explique cómo el calendarizador SCHED_DEADLINE, introducido en la versión 3.14 del kernel de Linux, añade al algoritmo EDF para lograr aislamiento temporal

El aislamiento temporal es la forma de un sistema para asegurar que las acciones que hace y el tiempo que le toma, estén separados de otros procesos que también se están llevando a cabo. SCHED_DEADLINE es un calendarizador de CPU disponible en el kernel de Linux desde la versión 3.14, basado en los algoritmos Earliest Deadline First (EDF) y Constant Bandwidth Server (CBS), que admite reservas de recursos: cada tarea programada bajo tales La política está asociada con un presupuesto Q (también conocido como tiempo de ejecución) y un período P, correspondiente a una declaración al kernel de que esa tarea requiere Q unidades de tiempo cada P unidades de tiempo, en cualquier procesador. El calendarizador es aislamiento temporal ya que espera a un proceso de manera individual, para evitar pérdidas de información o duplicación de la misma, etc.

https://www.researchgate.net/publication/47336303_Temporal_isolation_effects_in_recognition_and_serial_recall