

# Реализации многозадачности

«Операционные системы»

Д.В. Иртегов

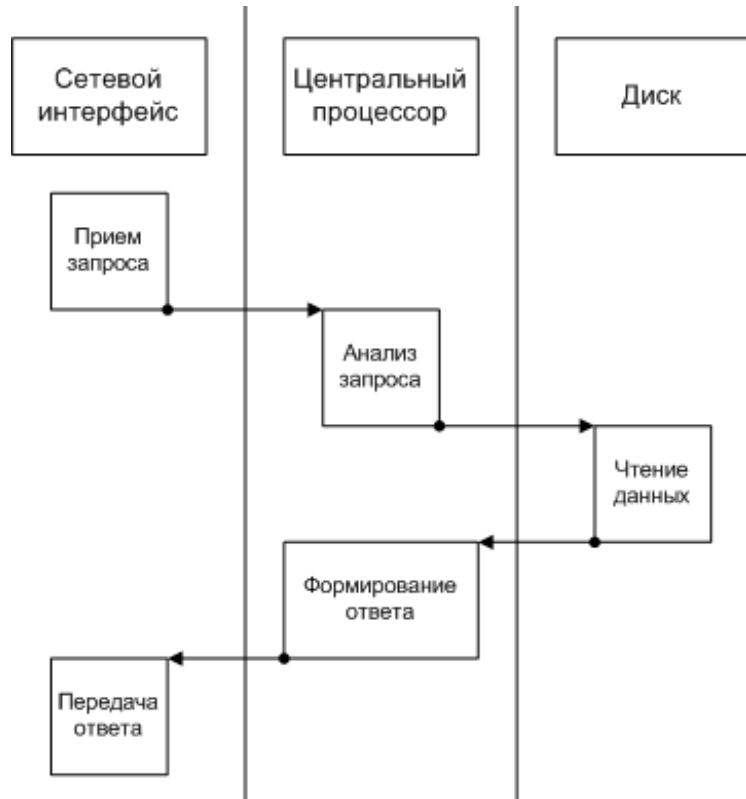
ФИТ/ФФ НГУ

2020

# Зачем нужна многозадачность на однопроцессорной машине?

- Большая часть прикладных программ ориентирована на ввод-вывод
  - пользовательские интерфейсы
  - сеть
  - реальное время
  - базы данных
- Устройства ввода-вывода медленные
- Устройства ввода-вывода могут работать параллельно с ЦПУ
- ЦПУ можно чем-то занять, пока приложение ждет ввода

# Ввод-вывод



# Ввод-вывод



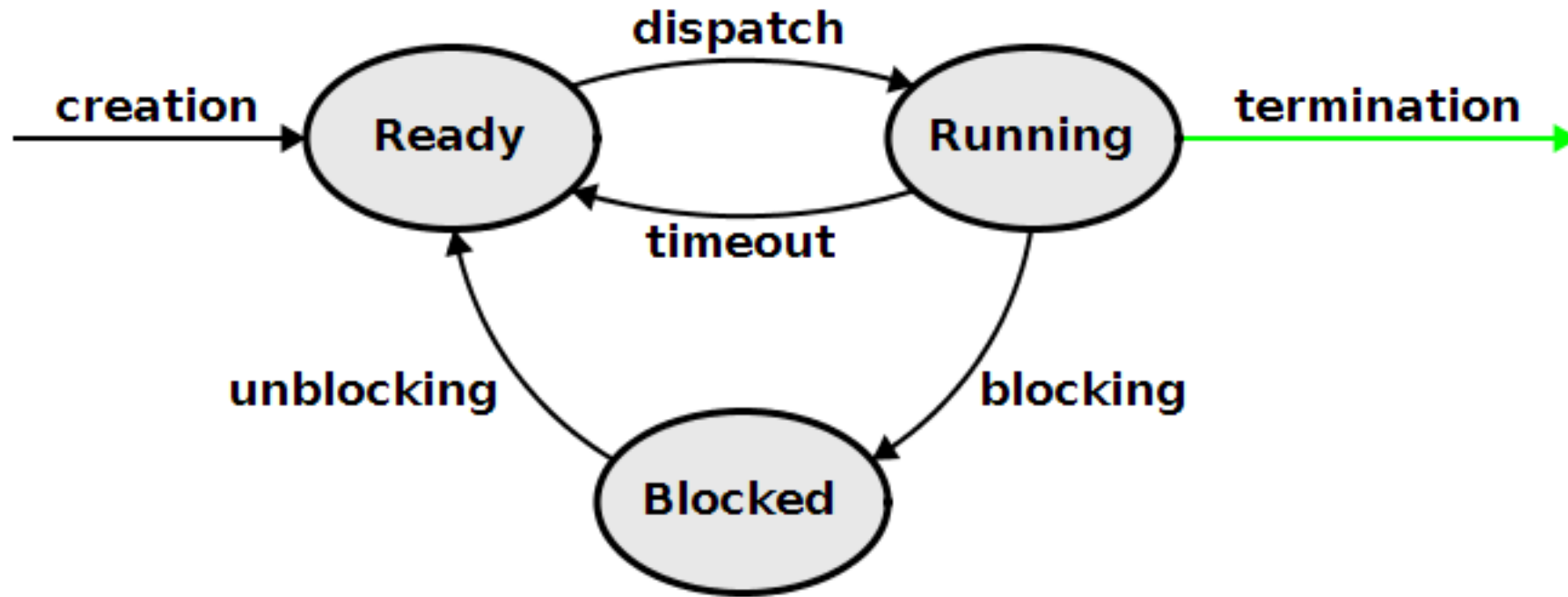
# Как такое реализовать?

- Вы привыкли, что операция ввода-вывода выглядит как обычный вызов функции
- Вы знаете, что такая операция блокирующаяся
- Блокирующийся системный вызов означает, что в это время могут исполняться другие процессы
- Но при возврате вам создают иллюзию, что ваш процесс не прерывался

# Как создать иллюзию непрерывности?

- Процессор хранит состояние в регистрах и памяти
- Память у каждого процесса своя
- Надо при блокировке процесса сохранить регистры, а при разблокировке – восстановить
- *Набор регистров, которые нужно сохранить и восстановить так, чтобы процесс не заметил переключения, называется*  
**контекстом процесса**

# Butterfly diagram



# Кооперативная многозадачность

- Переключаем процессы только по блокирующим вызовам
- Можно добавить вызов для переключения без блокировки.  
В Linux это `pthread_yield(3)`, в Solaris `shed_yield(2)`  
В моей книжке это называется TaskSwitch
- Главное преимущество: детерминизм
- Ошибки соревнования ловятся тестированием
  - если вы зовете блокировку или `yield` в критической секции, вы будете ее там звать всегда
- В старых книжках говорили, что реальное время можно реализовать только кооперативно
  - без детерминизма вы не можете давать гарантий



# Недостатки кооперативной многозадачности

- Детерминизм только на однопроцессорной машине
- Что делать с плохо себя ведущими программами, которые не блокируются и не зовут `yield`?
- Программы, рассчитанные на однозадачные ОС, нужно переделывать (расставлять по коду `yield`)

# Вытесняющая многозадачность

- Разрешить системе переключать задачи по своей инициативе
- Стоп. ОС – это программа. Чтобы программа могла что-то сделать, она должна получить управление

# Вытесняющая многозадачность

- Разрешить системе переключать задачи по своей инициативе
- Стоп. ОС – это программа. Чтобы программа могла что-то сделать, она должна получить управление
- Прерывания
- Используя прерывания таймера, можно реализовать переключение задач по времени (timeslice, кванты времени)
- Используя прерывания от других устройств, можно передавать управление проснувшейся задаче

# Преимущества вытесняющей многозадачности

- Понятно, что делать с плохо себя ведущими программами (отобрать у них процессор – не проблема)
- Поскольку разработчики вынуждены защищать критические секции, программы для вытесняющих ОС могут работать на многопроцессорных машинах без переделки
- Для вычислительных задач, таймслайс - это удобно
- Программы для однозадачных ОС можно запускать почти без переделок: поскольку такие задачи не взаимодействуют с другими, в них не может быть критических секций
  - Подождите. А как быть с взаимодействием через файлы?

# Недостатки вытесняющей многозадачности

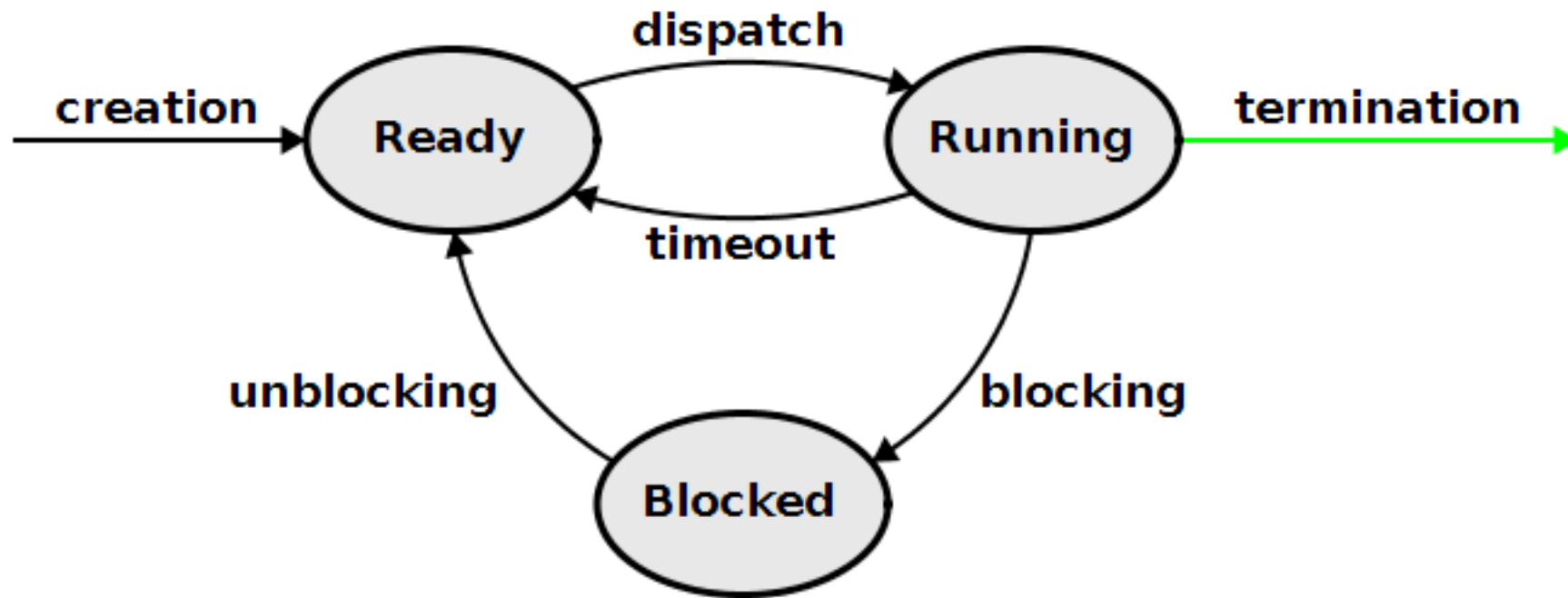
- Прерывания прилетают асинхронно
- Необходимы блокировки для защиты критических секций
- Программы для кооперативных ОС необходимо переделывать
- Индетерминизм: ошибки не ловятся тестированием

# Вытесняющее планирование в Unix

- Основные понятия – процесс и нить
- Процесс – единица изоляции (виртуальная память, контекст доступа)
- Нить – единица планирования (сущность, которой создается иллюзия последовательного исполнения)
- В старых юникс-системах, у каждого процесса была ровно одна нить, поэтому процессы и нити иногда отождествляли
- В современных (~ с 1990х) юниксах, в процессе может быть несколько нитей  
(основной поток будет изучать в следующем семестре)

# Планирование с приоритетами

- Если несколько задач Ready, какую выбрать?



# Приоритеты (продолжение)

- Изменение порядка планирования не может влиять на функциональность программ (если в них корректно защищены критические секции)
- Но оно влияет на время исполнения и время реакции на внешние события
- Три разных цели для оптимизации:
  1. Реальное время: гарантированное время реакции
  2. Разделенное время: оптимизация среднего времени реакции
  3. Справедливое планирование



# Реальное время

- Обычно используют фиксированные приоритеты
- Расписываем требования к времени реакции для всех задач
- Задачам с меньшим временем даем более высокий приоритет
- При подсчете гарантий времени для низкоприоритетных задач нужно учитывать не только задержки в системе, но и время работы всех более приоритетных задач

# Разделенное время

- Обычно используют динамические приоритеты
- Задачам, которые реагируют на внешние события (чего-то ждут) приоритет повышают
- Задачам, которые не реагируют, но занимают ЦПУ приоритет понижают
- Классический планировщик Unix:
  - Когда процесс снимают по кванту времени, ему начисляют штраф
  - Когда процесс сам освобождает процессор (блокируется), штраф снимают

# Справедливое планирование

- Рассмотрим компьютер коллективного пользования
  - Разделяемый хостинг
  - Облачные инфраструктуры
- Пользователи платят за процессорное время
- Если им не выдать, будут спрашивать «за что платим?»
- Процессорное время нужно для обработки событий (например, запросов к веб-сайту)
- Поэтому, если вам все оплаченное время выдать одним куском в полночь по гринвичу, вас это вряд ли устроит

# Справедливые планировщики

- Вводится понятие «периода справедливости», например, 1 секунда
- Процессы делятся на группы (в Linux – cgroup)
- Каждой группе выделяем долю времени в каждом периоде справедливости
- Планируем только процессы тех групп, которые еще не израсходовали свою долю в текущем периоде
- Если таких процессов нет, можно планировать любые готовые процессы.

# Чем плох справедливый планировщик?

- У классического планировщика разделенного времени, решение об изменении приоритета и планировании принимается за константное время
- У справедливого планировщика, нужен поиск по группам  
время планирования зависит от количества процессов и групп