

Organizacja i architektura komputerów ¹

Wykład 9

Piotr Patronik

24 kwietnia 2015

¹(Prawie) dokładna kopia slajdów dr hab inż. J. Biernata

Jeden procesor, jedno zadanie

Proces (zadanie) – każdy program w trakcie wykonania

Poprawność programu sekwencyjnego

- ▶ własność częściowej poprawności
 - ▶ jeśli program się zatrzyma to zwróci poprawny wynik
- ▶ własność stopu (własność poprawności całkowitej)
 - ▶ program na pewno się zatrzyma (i zwróci poprawny wynik)

Wymagania – warunki konieczne poprawności programu sekwencyjnego

- ▶ program tworzą instrukcje, które procesor może wykonać
- ▶ wszystkie zmienne są jednoznacznie identyfikowane
 - ▶ każda zmienna jest odwzorowana w pamięci (głównej)
 - ▶ używane są dozwolone tryby adresowania
- ▶ istnieje i jest obecna w programie instrukcja zatrzymania procesora

Jeden procesor, wiele zadań (procesów)

Procesy współbieżne – jeden rozpoczyna się przed zakończeniem drugiego

Poprawność procesu (programu współbieżnego)

- ▶ własność żywotności
 - ▶ każde oczekiwane zdarzenie (działanie) nastąpi
 - ▶ każdy proces ma realną szansę wykonania (sprawiedliwość, uczciwość)
- ▶ własność bezpieczeństwa
- ▶ program jest zawsze w stanie pożądanym

Wymagania – warunki konieczne poprawności programu sekwencyjnego

- ▶ żywotność – każdy proces zostanie wykonany → przydział procesora
 - ▶ na czas wykonania procesu – możliwe zagłódzenie innych procesów
 - ▶ okresowo na ustalony czas – podział czasu (time-sharing)
- ▶ bezpieczeństwo – ochrona procesu
 - ▶ prywatność
 - osobne przestrzenie adresowe → przestrzeń wirtualna
 - ograniczenie dostępu: tryb dostępu: (r-w-x)

Ochrona procesu

Spójność systemu (*system integrity*)

- ▶ bezpieczeństwo systemu (*security*)
- ▶ prywatność procesów (*privacy*)

Ochrona zasobów:

- ▶ zapobieganie (*prevention*) naruszeniu spójności systemu
- ▶ reagowanie na ingerencję w mechanizm ochrony
 - ▶ wykrywanie (*detection*) błędów i ataków
 - ▶ rozpoznawanie i neutralizacja skutków ingerencji
 - ▶ unieważnianie (*nullify*) działań ingerujących w mechanizm ochrony

Ochrona zasobów na poziomie architektury maszyny rzeczywistej:

- ▶ w przestrzeni kodów – uniemożliwienie wykonania instrukcji uprzywilejowanych (*privileged*) w procesie użytkownika
- ▶ w przestrzeni operandów – wykluczenie wykonania w trybie użytkownika operacji używających zastrzeżonych operandów
- ▶ w przestrzeni danych – przypisanie każdej danej znacznika (*tag*), sprzeczne z klasyczną koncepcją pamięci

Ochrona pamięci procesu

Separacja obszarów pamięci – prawo dostępu (*access right*)
jednolite reguły dostępu: zakaz/zezwoenie + tryb (r-w-x)

- ▶ pamięć jednozakresowa (*single domain*) – proces otrzymuje wyłącznie przydział własnej pamięci, niedostępnej dla innych procesów, co wyklucza użycie wspólnych danych i komunikację przez pamięć

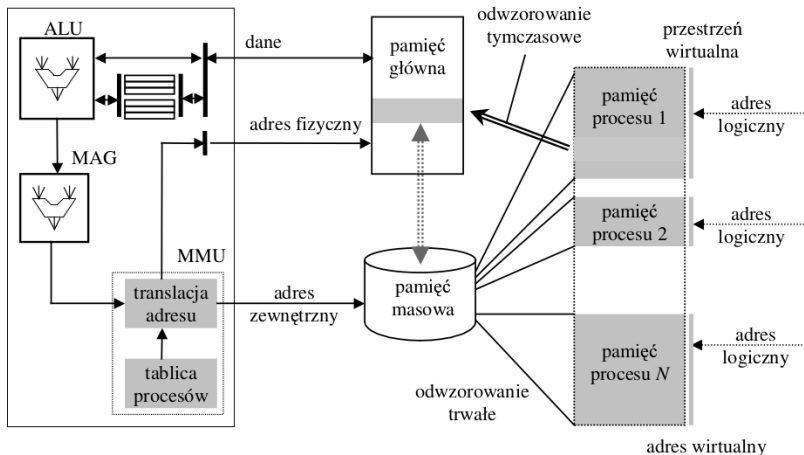
alternatywne prawa dostępu do zasobów pamięci

- ▶ pamięć dwuzakresowa (*two domain*) – jeden z obszarów jest współdzielony i dostępny dla wszystkich procesów, drugi jest obszarem własnym procesu, niedostępnym dla innych procesów, wszystkie obszary są separowane

selektywne prawa dostępu do zasobów pamięci

- ▶ pamięć wielozakresowa (*multi-domain*) – cała pamięć jest podzielona na N rozłącznych obszarów (*domain*), każdy proces uzyskuje prawo dostępu do pewnego podzbioru tych obszarów
- ▶ furtki (*gate*) – deskryptory w tablicach dostępu (część kontekstu procesu)

Pamięć wirtualna



Odwzorowania pamięci wirtualnej

odwzorowanie spójnego bloku pamięci

- ▶ jedna reguła dostępu
- ▶ adres początku bloku
- ▶ rozmiar bloku – niezmienny podczas odwzorowania
- ▶ adres względny – niezmienny podczas odwzorowania

odwzorowanie bloku logicznego – segmentacja

- ▶ adres początku bloku
- ▶ rozmiar bloku – weryfikacja poprawności adresu

odwzorowanie bloku fizycznego (?) – stronicowanie

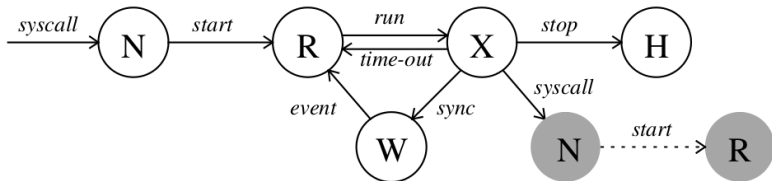
- ▶ dobór rozmiaru bloku – rozmiar 2^k upraszcza odwzorowanie
- ▶ adres początku bloku (numer bloku)

Model realizacji procesu

Mechanizmy ochrony muszą być jednolite dla wszystkich procesów

- ▶ uaktywnienie – przydział czasu procesora (uwłaszczenie zadania)
- ▶ start – odtworzenie kontekstu
- ▶ wykonanie – przerwania, wyjątki, punkty komunikacji
- ▶ wstrzymanie – przechowanie kontekstu
 - ▶ zwolnienie procesora (wywłaszczenie zadania/procesu)
 - ▶ szeregowanie zadań – umieszczenie w kolejce
- ▶ kolejka krótkoterminowa – procesy aktywne, często wykonywane
- ▶ kolejka średnioterminowa – procesy aktywne, rzadko wykonywane
- ▶ kolejka długoterminowa – procesy uśpione

Model procesowy systemu



<i>syscall</i>	<i>start</i>	<i>run</i>
<ul style="list-style-type: none">• nadanie identyfikatora	<ul style="list-style-type: none">• wpis do kolejki	<ul style="list-style-type: none">• odtworzenie kontekstu
<ul style="list-style-type: none">• nadanie priorytetu	<ul style="list-style-type: none">•	<ul style="list-style-type: none">• przekazanie sterowania
<ul style="list-style-type: none">• definicja środowiska	<ul style="list-style-type: none">•	<ul style="list-style-type: none">• usunięcie z kolejki

<i>time-out</i>	<i>sync</i>	<i>stop</i>
<ul style="list-style-type: none">• wstrzymanie	<ul style="list-style-type: none">• wstrzymanie	<ul style="list-style-type: none">• likwidacja środowiska
<ul style="list-style-type: none">• przechowanie kontekstu	<ul style="list-style-type: none">• przechowanie kontekstu	<ul style="list-style-type: none">•
<ul style="list-style-type: none">• wpis do kolejki	<ul style="list-style-type: none">• uśpienie	<ul style="list-style-type: none">•

Kontekst procesu

Kontekst procesu – opis środowiska wykonania procesu

!!! (zagnieżdżenie) procesu → utworzenie procesu potomnego !!!

Tablica procesów (*process table*, PT) – struktura danych

- ▶ obiekt w tablicy PT – blok sterujący procesem (*process control block*, PCB)
- ▶ identyfikator procesu – wskaźnik bloku PCB w tablicy procesów

Blok sterujący procesem

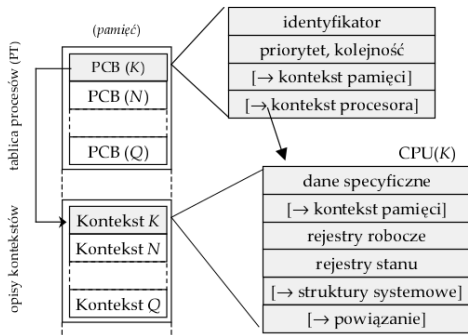
- ▶ kontekst minimalny procesu:
- ▶ (identyfikator procesu)
- ▶ minimalny kontekst procesora (rejestr stanu i licznik programu)
- ▶ minimalne zapotrzebowanie na pamięć (rozmiar zb. roboczego)
- ▶ wskaźnik pełnego kontekstu procesora
- ▶ wskaźnik pełnego kontekstu pamięci
- ▶ priorytet i parametry harmonogramowania.

Minimalny kontekst procesora – zmienne stanu, które są lub mogą być automatycznie zmieniane podczas wykonania kolejnej instrukcji

Kontekst procesora

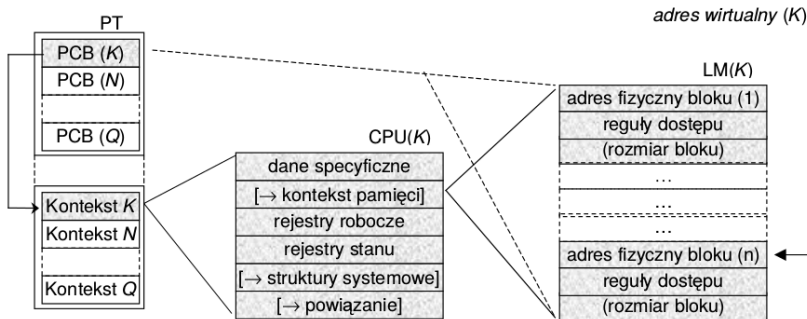
Kontekst procesora (CPU context) – opis bieżącego stanu procesu:

- ▶ zawartość rejestrów roboczych, rejestrów stanu i rejestrów wyjątków
- ▶ [wskaźnik kontekstu pamięci]
- ▶ wskaźniki dostępnych systemowych struktur danych (stosy)
- ▶ wskaźnik powiązania z procesem wywołującym (... RET)
- ▶ dane specyficzne

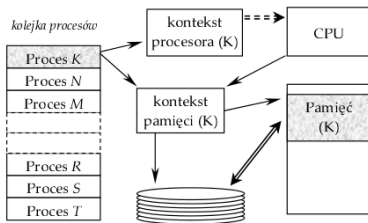


Kontekst pamięci

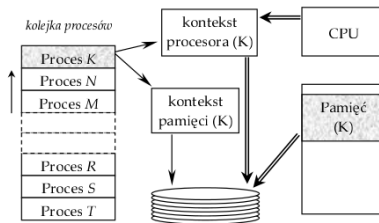
- ▶ Kontekst pamięci – lokalny (LM) i globalny (GM)
- ▶ Aktualizacja kontekstu pamięci tylko w trybie nadzoru
- ▶ Kontekst pamięci (memory context) – w tablicy opisów (deskryptorów) pamięci
 - ▶ adresy i rozmiary bloków pamięci procesu
 - ▶ obecność bloków pamięci procesu w pamięci głównej
 - ▶ reguły dostępu do bloków pamięci procesu



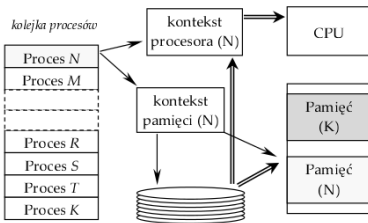
Przełączanie kontekstów



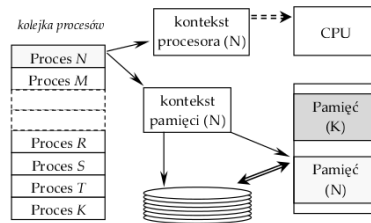
- wykonywany proces *K*



- wyłączenie procesu *K*



- wznowienie procesu *N*



- wykonywany proces *N*

Synchronizacja procesów

Procesy współbieżne wymagają synchronizacji

Syndromy współbieżności procesów

- ▶ współpraca → komunikacja (wymiana danych)
 - ▶ synchronizacja wewnętrzna, określona w programie
- ▶ współzawodnictwo → konkurowanie o unikatowy zasób
 - ▶ synchronizacja zewnętrzna, realizowana w trybie nadzoru

Wzajemne wykluczanie – niezbędny warunek

- ▶ schemat dostępu do zasobu współdzielonego (shared resource)
 - ...własne sprawy...
 - protokół wstępny - naleganie (czekanie na dostęp)
 - sekcja krytyczna - realizacja dostępu do zasobu unikatowego
 - protokół końcowy - zwolnienie zasobu
 - ...własne sprawy...
- ▶ warunek bezpieczeństwa – w każdej chwili w sekcji krytycznej może przebywać tylko jeden proces
- ▶ postulat żywotności – proces nalegający uzyska dostęp

Problemy synchronizacji

Wzajemne wykluczanie (*mutual exclusion*) – uniemożliwia jednoczesny dostęp procesów do dzielonego zasobu, ale nie chroni przed:

- ▶ blokadą (*deadlock*) (brak bezpieczeństwa)
 - ▶ każdy proces z podzbioru procesów jest wstrzymywany w oczekiwaniu na zdarzenie, które może spowodować tylko inny proces z tego podzbioru
- ▶ zagłodzenie (*starvation*), wykluczenie (brak żywotności)
 - ▶ proces nie zostaje wznowiony, mimo że zdarzenie na które czeka występuje nieskończenie wiele razy

Metody synchronizacji procesów

Metody synchronizacji dostępu do zasobu współdzielonego

- ▶ blokowanie przerwań
 - ▶ dominacja procesu aktywnego, wykluczenie innych procesów do chwili odblokowania przerwań (sekcja krytyczna = czas procesora)
- ▶ aktywne oczekiwanie na dostęp (*busy waiting*, *spin lock*)
 - ▶ naleganie wymagające aktywności procesora
- ▶ kolejka – zgłoszenie żądania i oczekiwanie na potwierdzenie
 - ▶ kolejka prosta – wyklucza zagłodzenie, uniemożliwia priorytety
 - ▶ kolejka z priorytetami – nie wyklucza ryzyka zagłodzenia
 - ▶ kilka kolejek – wymaga ustalenia zasad sprawiedliwości
- ▶ semaforey, monitory (mechanizmy systemowe)
 - ▶ synchronizacja na poziomie procesu

Podstawowy mechanizm synchronizacji na poziomie architektury

- ▶ instrukcje niepodzielne:
 - testuj i ustaw (*test and set*)
 - porównaj i przestaw (*compare and swap*)
 - ▶ łatwa realizacja aktywnego oczekiwania
 - ▶ uproszczenie realizacji kolejek i semaforów

Aktywne oczekiwanie (1)

Synchronizacja metodą aktywnego oczekiwania (busy waiting)
(Motorola 68020+)

test-and-set

```
wait:  tas lock      ; test dostępności dzielonej pamięci  
       bmi wait      ; testuj ponownie, gdy zablokowane  
       ...           ; sekcja krytyczna  
       clr.b lock    ; zwolnij dostęp dla innych procesów  
       ...
```

compare-and-swap

```
       moveq # $\$80$ , d2    ; ustaw zmienną testującą (1000 0000B)  
loop:  clr.w d1           ; przygotuj blokadę  
       cas.w d1, d2, lock ; zablokuj, gdy jest dostęp  
       bne loop          ; powtórz testowanie gdy zablokowane  
       ...              ; sekcja krytyczna  
       clr.w lock       ; zwolnij dostęp dla innych procesów
```

Aktywne oczekiwanie (2)

Synchronizacja metodą aktywnego oczekiwania (Intel 80x86)

test-and-set

```
    mov eax, zakaz           ; przygotuj blokadę
wait: lock xchg eax, dostep    ; test dostępności dzielonej pamięci
    cmp eax, zakaz
    je wait                   ; testuj ponownie, gdy zablokowane
    ...                       ; sekcja krytyczna (blokada dostępu)
    mov eax, wolne           ; zwolnij dostęp dla innych procesów
    mov dostep, eax
    ...
```

compare-and-swap

```
    mov ebx, zakaz           ; przygotuj blokadę
wait: mov eax, klucz          ; przygotuj klucz dostępu
    lock cmpxchg dostep, ebx  ; zablokuj, gdy jest dostęp (eax=dostep)
    jne wait                   ; powtórz testowanie gdy zablokowane
    ...                       ; sekcja krytyczna
    mov eax, klucz           ; przygotuj klucz dostępu
    mov dostep, eax          ; zwolnij dostęp dla innych procesów
```

Obsługa przerw

Priorytet – zależy przede wszystkim od jego pilności (*urgency*):

- ▶ (H) naruszenie bezpieczeństwa lub błąd sprzętowy
- ▶ (M) krytyczne ze względu na czas obsługi (np. transmisja danych)
- ▶ (L) spowodowane obniżeniem przepustowości systemu lub związane z obsługą zdarzeń o ważności określonej przez użytkownika

Przerwania nieprecyzyjne (zwykle niemaskowalne)

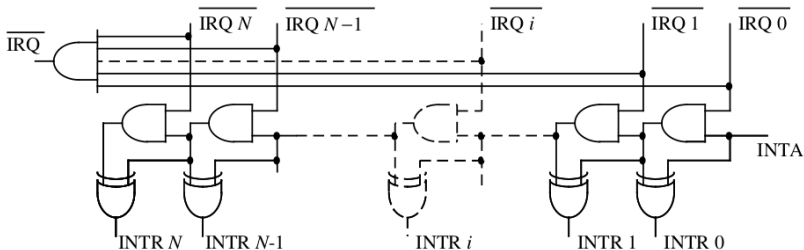
Przerwania precyzyjne – wewnętrzne (błędy wykonania)

- ▶ instrukcja została zakończona (*completed*), lecz wytworzony wynik jest błędny (na przykład wykryto nadmiar)
- ▶ instrukcja została pominięta (*suppressed*), bo naruszono reguły ochrony
- ▶ instrukcja została zignorowana (*nullified*) – wykonanie było niemożliwe, lecz po usunięciu przyczyny możliwe jest powtórzenie działania
- ▶ instrukcja została wstrzymana (*terminated*). – zewnętrzne (zdarzenia w otoczeniu) → zwłoka obsługi (*interrupt latency*)

Identyfikacja przerwania (1)

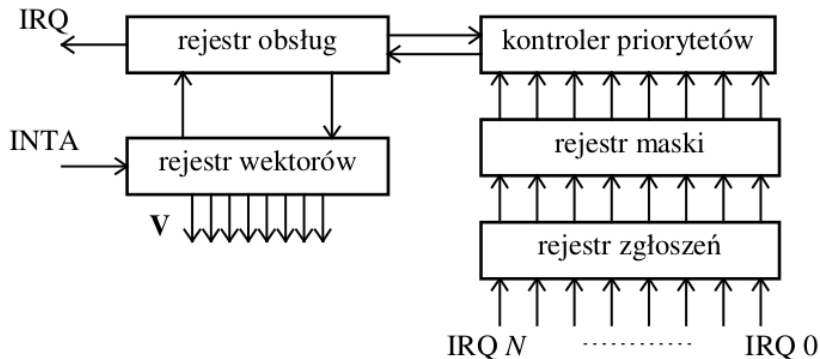
Identyfikacja źródła przerwania

- ▶ odpytywanie (*polling*)
- ▶ samoidentyfikacja
 - ▶ ustanowienie łańcucha priorytetów zgłoszeń (*daisy-chain*)
 - ▶ wektoryzacja przerw



Identyfikacja przerwania (2)

Sterownik przerw wektoryzowanych



Dystrybucja obsługi (system wieloprocessorowy)

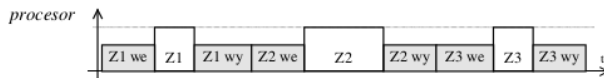
- ▶ adresowanie geograficzne
 - jawnie wskazany procesor obsługujący
- ▶ adresowanie logiczne i rozgłaszanie (broadcasting)
 - obsługę podejmuje jeden z mniej obciążonych procesorów

Nadzór

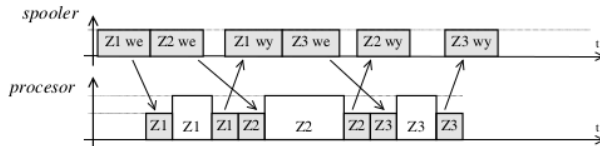
Zapewnienie bezpieczeństwa i żywotności procesu wymaga nadzorowania

- ▶ Funkcje zarządzania procesem
 - ▶ funkcje ochrony procesu
 - ▶ tworzenie i aktualizacja struktur danych procesu
 - ▶ przełączanie procesu
 - ▶ funkcje nadzorowania procesu
 - ▶ synchronizacja procesu
 - ▶ harmonogramowanie

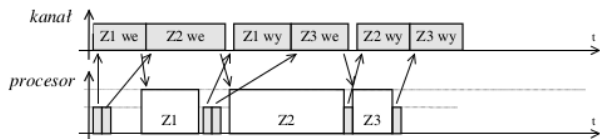
System operacyjny



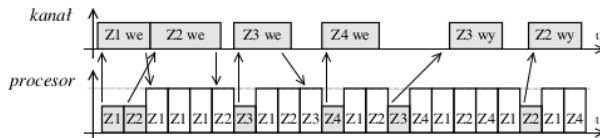
monitor



system wsadowy
(serial batch)



system
wieloprogramowy
(multiprogramming)



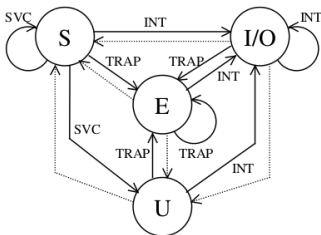
system
z podziałem czasu
(time-sharing)

Funkcje systemu operacyjnego

- ▶ wspomaganie użytkownika (*user functions*)
 - ▶ sterowanie i utrzymanie kontroli nad programem (*program control*)
 - ▶ obsługa wejścia/wyjścia (*I/O handling*)
 - ▶ obsługa plików (*file system manipulation*)
- ▶ funkcje systemu (*system functions*)
 - ▶ zarządzanie pamięcią (*memory management*)
 - ▶ ochrona zasobów (*resource protection*)
 - ▶ przydział zasobów (*resource allocation*)
 - ▶ obsługa wyjątków (*exception handling*)
 - ▶ harmonogramowanie (*scheduling*)
 - ▶ raportowanie (*accounting*)
- ▶ **System z podziałem czasu** (*time sharing*)
 - każde działanie jest procesem lub jego częścią

Istotność procesu i schemat przełączania

- ▶ Poziomy uprzywilejowania (istotności) procesów
 - ▶ obsługa wyjątków (*exception handling*) – utrzymanie integralności systemu
 - ▶ obsługa we/wy (*I/O handling*) – funkcje krytyczne względem czasu
 - ▶ zadania nadzoru (*supervisor functions*) – zarządzanie procesami i pamięcią,
 - ▶ zadania użytkowników (*user jobs*)



- ▶ zdarzenia asynchroniczne – przerwanie zewnętrzne (INT)
- ▶ zdarzenia synchroniczne – wywołanie systemowe (SVC), pułapka (TRAP)