SCHIDIIING

Danilo Croce

Novembre 2024



LO SCHEDULING DEI PROCESSI/THREAD

- In un computer multiprogrammato, molteplici processi/thread possono competere per la CPU contemporaneamente.
- Lo scheduler decide quale processo/thread eseguire successivamente seguendo un algoritmo di scheduling.
 - Molti problemi di scheduling per processi valgono anche per i thread.
- Lo scheduling al livello del kernel avviene per thread, indipendentemente dal processo di appartenenza.
- Sfide specifiche emergono nello scheduling dei thread.



UN PO' DI STORIA

- Nei sistemi (storici) batch, lo scheduling era lineare
 - Si eseguiva il lavoro successivo sul nastro.
- Con la multiprogrammazione, lo scheduling è diventato complesso a causa della concorrenza tra utenti.
- Gli algoritmi di scheduling erano cruciali per la prestazione e la soddisfazione dell'utente nei mainframe.
- Nei personal computer:
 - Spesso un solo processo è attivo.
 - La CPU raramente è una risorsa scarsa: la maggior parte dei programmi è limitata dalla velocità dell'input dell'utente.



QUANTO COSTA IN TERMINI DI TEMPO?

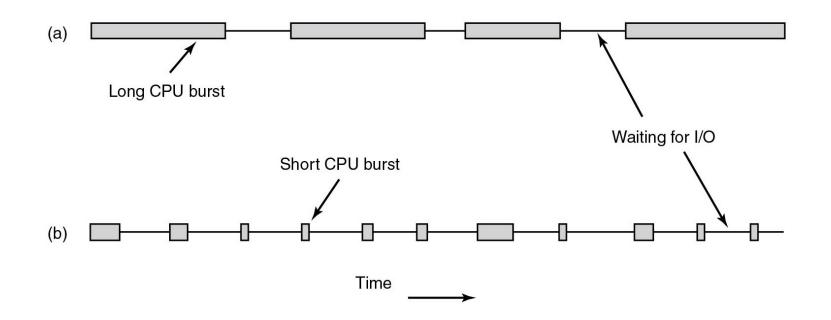
- Nei server in rete, la CPU spesso è contesa: lo scheduling torna ad essere vitale.
- Per i dispositivi IoT, gli smartphone e i nodi di sensori, la durata della batteria è un vincolo cruciale.
 - Lo scheduling può cercare di ottimizzare il consumo energetico.
- Lo scambio di processi (o "context switch") è oneroso:
 - Cambio da modalità utente a modalità kernel
 - Salvataggio dello stato del processo
 - Esecuzione dell'algoritmo di scheduling
 - Cambio della mappa della memoria
 - Invalidazione potenziale della memoria cache (prossime lezioni...)
- Troppe commutazioni possono consumare tempo di CPU:
 - la prudenza è essenziale.



INTRODUZIONE AL PROBLEMA DI SCHEDULING DEI PROCESSI

I processi alternano fasi di elaborazione CPU-intense con richieste di I/O.

- a) Compute-bound (CPU-bound): Burst di CPU lunghi, attese di I/O infrequenti.
- b) I/O-bound: Burst di CPU brevi, attese di I/O frequenti. Sono tali a causa della bassa necessità di calcoli, non della durata delle richieste di I/O.



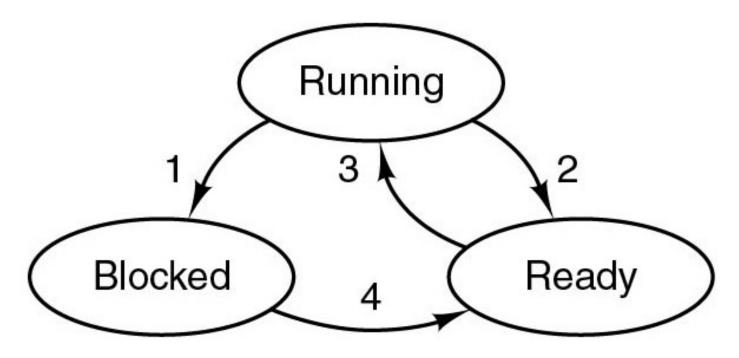


INTRODUZIONE AL PROBLEMA DI SCHEDULING DEI PROCESSI (2)

- Con CPU più veloci, i processi tendono a essere più I/O-bound.
 - CPU e dischi magnetici non stanno avanzando rapidamente in velocità.
- SSD sostituiscono gli hard disk nei PC, ma i data center utilizzano ancora HDD per il costo per bit.
- Lo scheduling varia in base al contesto.
 - Ciò che funziona per un dispositivo potrebbe non essere efficace per un altro.
 - Il panorama tecnologico è in continua evoluzione.



PROCESS STATE REVISITED



- Se ci sono più processi pronti che CPU disponibili:
 - Lo scheduler decide quale processo eseguire successivamente.
 - L'algoritmo utilizzato dallo scheduler è chiamato algoritmo di scheduling.



SITUAZIONI IN CUI È NECESSARIO LO SCHEDULING

Creazione Nuovo Processo

- Decisione tra l'esecuzione del processo genitore o figlio.
- Entrambi pronti: può essere scelto chiunque.

Uscita di un Processo

- Se un processo esce, occorre scegliere un altro dai processi pronti.
- Se nessuno è pronto, occorre eseguire un processo inattivo del sistema.

Blocco del Processo

- Se un processo si blocca (I/O, semaforo, etc.), occorre selezionarne un altro.
- A volte la causa del blocco può influire sulla decisione.

Interrupt di I/O

- Alla conclusione di un I/O, un processo potrebbe diventare pronto.
- Decidere se eseguire il processo appena pronto, il precedente o un altro.



TIPOLOGIE DI SCHEDULING E PRELAZIONE

Non Preemptive (Senza Prelazione):

- Seleziona un processo e lo lascia eseguire fino al blocco o alla rilascio volontario.
- Nessuna decisione durante gli interrupt del clock.
- Ripristina il processo precedente dopo l'interrupt, a meno che non ci sia una priorità superiore.

• Preemptive (Con Prelazione):

- Sceglie un processo e lo lascia eseguire per un tempo massimo definito.
- Se ancora in esecuzione **dopo il tempo, è sospeso** e viene scelto un altro.
- Richiede un interrupt del clock per restituire controllo allo scheduler.

Importanza della Prelazione:

- Rilevante per le applicazioni e i kernel dei sistemi operativi.
- Necessaria per prevenire che un driver o una chiamata di sistema lenti blocchino la CPU.
- In un kernel con prelazione, lo scheduler può forzare un cambio di contesto.



DIVERSITÀ NEGLI AMBIENTI DI SCHEDULING

Batch:

- Ideale per attività aziendali periodiche.
- Accetta algoritmi senza prelazione.
- Priorità a prestazioni efficienti.

• Interattivo:

- Prelazione fondamentale.
- Previeni monopolizzazione della CPU.
- Adatto per server e utenti multipli.

Sistemi Real-time:

- Processi spesso si bloccano velocemente sapendo di non poter eseguire a lungo.
- Prelazione non sempre necessaria.
- Eseguono programmi per specifiche applicazioni, a differenza dei sistemi interattivi che possono eseguire programmi arbitrari.



OBIETTIVI GENERALI DEGLI ALGORITMI DI SCHEDULING

Sistemi Batch:

- Throughput: Numero di job completati in un tempo fissato.
- Tempo di Turnaround: Minimizzare il tempo dallo start all'end di un job.
- Utilizzo della CPU: Mantenere la CPU costantemente attiva.

Sistemi Interattivi:

- Tempo di risposta: Risposta rapida alle richieste degli utenti.
- Adeguatezza: Soddisfare le aspettative dell'utente in termini di tempi di risposta.

Sistemi Real-time:

- Rispetto delle scadenze: Assicurarsi che i dati vengano elaborati nei tempi previsti.
- Prevedibilità: Assicurarsi che il funzionamento sia costante, specialmente in sistemi multimediali per evitare degradi della qualità.



OBIETTIVI GENERALI DEGLI ALGORITMI DI SCHEDULING (CONT)

- Tutti i sistemi:
 - Equità: Garantire un'equa condivisione della CPU a tutti i processi.
 - Imposizione della policy: Garantire l'attuazione delle policy dichiarate.
 - Bilanciamento: Mantenere tutti i componenti del sistema attivi.
- L'equità è fondamentale in ogni scenario.
- In un sistema batch, è ideale combinare processi CPU-bound e I/O-bound.
- Nei sistemi real-time è cruciale rispettare le scadenze e garantire la prevedibilità





SCHEDULING IN SISTEMI BATCH

SCHEDULING IN BATCH SYSTEMS

- First-Come First-Served
- Shortest Job First
- Shortest Remaining Time Next



FIRST-COME, FIRST-SERVED (FCFS)

Descrizione:

- Algoritmo di scheduling senza prelazione.
- Processi assegnati alla CPU nell'ordine in cui arrivano.
- Una singola coda di processi in stato pronto. Il primo job esegue immediatamente senza interruzioni.
- Processi bloccati ritornano in fondo alla coda.

Vantaggi:

- Facile da capire e programmare.
 - Gestione semplice con una linked list.
- Equo in base all'ordine di arrivo.

Svantaggi:

- Prestazioni non ottimali in scenari misti (es. processi CPU-bound e I/O-bound).
- Può risultare in tempi di attesa molto lunghi per processi I/O-bound in presenza di un processo CPU-bound.



SHORTEST JOB FIRST (SJF)

Descrizione:

- Algoritmo batch senza prelazione.
- Richiede che i tempi di esecuzione siano noti in anticipo.
- Il job più breve viene eseguito per primo.

Esempio

- 4 job (A, B, C, D) con tempi di 8, 4, 4 e 4 min.
- Esecuzione in ordine:
 - 8 min per A, 12 min per B, 16 min per C, 20 min per D (media 14 min).
- Esecuzione con SIF:
 - 4 min, 8 min, 12 min e 20 min (media 11 min).

8	4	4	4
Α	В	С	D

4	4	4	8
В	С	D	Α



OTTIMALITÀ DI SJF E CONSIDERAZIONI

Ottimalità:

• Shortest Job First è **ottimale nel minimizzare il tempo di turnaround medio** (il tempo dallo start all'end di un job) quando tutti i job sono disponibili contemporaneamente.

Limitazione:

- Se i job arrivano in momenti diversi, SJF potrebbe non essere ottimale.
- Esempio:
 - Job A-E con tempi 2, 4, 1, 1, 1 e arrivi a 0, 0, 3, 3, 3.
 - Due sequenze diverse producono medie di 4,6 e 4,4.



SHORTEST REMAINING TIME NEXT (SRTN)

Descrizione:

- Versione con prelazione di SJF.
- Seleziona sempre il processo con il tempo rimanente più breve per completare.
- Il tempo di esecuzione deve essere noto in anticipo.

• Funzionamento:

- Confronta il tempo totale del nuovo job con il tempo rimanente dei processi in esecuzione.
- Se il nuovo job è più breve del processo corrente, sospende il processo corrente ed esegue il nuovo job.
- Assicura che i nuovi job brevi ricevano un servizio rapido.





SCHEDULING IN SISTEMI INTERACTION

SISTEMI INTERATTIVI

- Tempo di risposta è fondamentale rispondendo rapidamente alle richieste
- Proporzionalità: occorre soddisfare le aspettative degli utenti
- Metodi:
 - Round-Robin Scheduling
 - Priority Scheduling
 - Shortest Process Next
 - Guaranteed Scheduling
 - Lottery Scheduling
 - Fair-Share Scheduling



McClatchy-Tribune/Tribune Content Agency LLC/Alamy Stock Photo

Apple MacIntosh (1984)

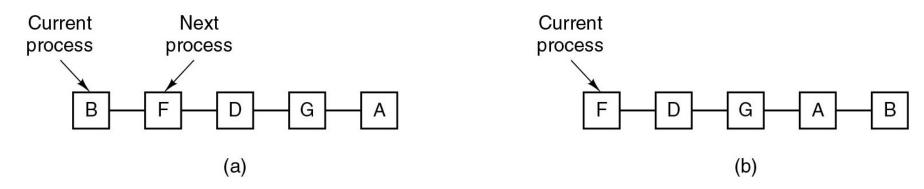
ROUND-ROBIN SCHEDULING

Concetto:

- Uno degli algoritmi di scheduling più vecchi, semplici, equi e ampiamente utilizzati.
- Ogni processo riceve un intervallo di tempo o "quanto" per l'esecuzione.
- Se il processo **non ha terminato** al termine del quanto, **la CPU è oggetto di prelazione** per un altro processo.
- Se un processo termina o si blocca prima del quanto, il passaggio avviene automaticamente

Implementazione:

- Mantenere una lista dei processi eseguibili.
- Una volta esaurito il quanto, il processo viene spostato alla fine della lista.



SFIDE DEL ROUND-ROBIN E DURATA DEL QUANTO

Durata del Quanto:

- La scelta del quanto influisce sull'efficienza.
- Supponendo 1 ms per il cambio di contesto e 4 ms per il quanto: il 20% del tempo CPU sprecato in overhead.

• Trade-off:

- Quanto lungo: riduce l'overhead, ma peggiora la reattività (es. 5 secondi di attesa per un breve comando in un server affollato).
- Quanto breve: maggiore overhead e riduzione dell'efficienza della CPU.

• Ottimizzazione:

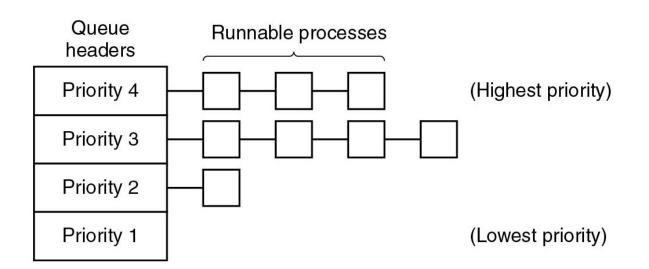
- Se il quanto è maggiore del tempo medio di burst di CPU, la prelazione potrebbe non avvenire spesso. Molti processi potrebbero bloccarsi prima.
- Compromesso: un quanto tra 20 e 50 ms è spesso ragionevole per bilanciare efficienza e reattività.



INTRODUZIONE ALLO SCHEDULING A PRIORITÀ

• Premessa:

- Round-robin considera tutti i processi ugualmente importanti.
- Alcuni contesti richiedono una gerarchia (es. università con differenti ruoli).



Scheduling a Priorità:

- Ogni processo ha una priorità assegnata.
- La CPU esegue il processo con la priorità più alta tra quelli pronti.
- Applicabile anche su singoli PC:
 - ad es. un daemon di posta elettronica avrebbe meno priorità di un video in tempo reale.



FUNZIONAMENTO DELLO SCHEDULING A PRIORITÀ

Gestione delle Priorità:

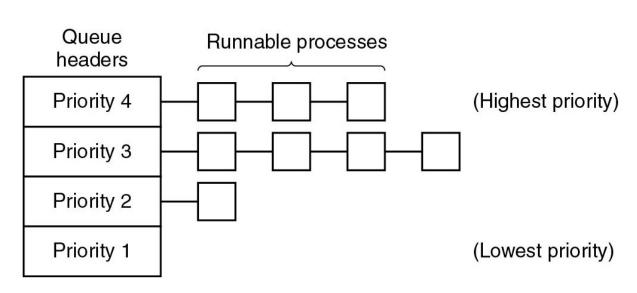
- Priorità del processo attualmente in esecuzione può diminuire con il tempo.
- Se scende sotto quella del processo successivo, avviene uno cambio.
- Possibilità di assegnare un quanto di tempo: al suo esaurirsi, si passa al processo con priorità appena inferiore.
- Evitare che processi rimangano inibiti indefinitamente, altrimenti potrebbero finire a priorità 0.

Priorità Statica vs Dinamica:

- Statica: es. gerarchie militari o basate sui costi nel data center.
- Dinamica: es. basata sull'utilizzo della CPU o sul comportamento I/O bound.



STRATEGIE COMBINATE E CLASSI DI PRIORITÀ



Raggruppamento in Classi:

- Processi divisi in classi di priorità.
- Scheduling a priorità tra le classi, ma round-robin all'interno della stessa classe.

• Esempio:

- Sistema con 4 classi di priorità.
- Fintanto ci sono processi in priorità 4, si usano in round-robin. Se vuota, si passa alla 3, poi alla 2, e così via.
- Importante rivedere periodicamente le priorità per evitare che processi a bassa priorità non vengano mai eseguiti
 - Morendo di inedia 🖯



SHORTEST PROCESS NEXT CON AGING

- "Shortest Job First" ottimizza il tempo medio di risposta nei sistemi batch.
 L'obiettivo è applicarlo ai sistemi interattivi.
 - Ricordare che processi lunghi potrebbero aspettare e morire di inedia (starvation)
- Sfida: Identificare quale tra i processi eseguibili sia effettivamente il più breve.
- Soluzione Aging: Fare stime basate sul comportamento passato.
 - Stima del tempo per un comando: T0.
 - Stima aggiornata dopo nuova esecuzione T1 diventa aT0 + (1 a)T1.
 - Scelta di 'a' determina il peso delle esecuzioni precedenti nella nuova stima.
 - Esempio con a = 1/2:
 - T0, T0/2 + T1/2, T0/4 + T1/4 + T2/2,...
 - Dopo 3 esecuzioni, peso di T0 nella stima è 1/8.
 - E «passa avanti»
- Utilizzo dell'Aging: Prevista situazioni dove si basa la previsione su valori passati.



GUARANTEED SCHEDULING

Concetto Principale:

• Fare promesse concrete sugli standard di prestazione e rispettarle.

Promessa Base:

• Se ci sono n utenti o processi, ciascuno ottiene $\sim 1/n$ della potenza della CPU.

Come Funziona:

- Il sistema tiene traccia di quanta CPU ha ricevuto ogni processo dal momento della sua creazione (esempio 100 secondi)
- Calcola quanto tempo CPU ogni processo dovrebbe avere
 - tempo da creazione ÷ n (ad esempio 100 sec / 10 processi, un processo dovrebbe avere 10 secondi).
- Valuta il rapporto tra il tempo CPU consumato e quello dovuto.
 - Rapporto di 0,5: ha avuto metà di quanto dovuto.
 - Rapporto di 2,0: ha avuto doppio di quanto dovuto.
- Esegue il processo con il rapporto più basso finché non supera il suo concorrente più vicino.



SCHEDULING A LOTTERIA (LOTTERY SCHEDULING)

Concetto di base:

- Assegnazione di biglietti della lotteria ai processi per le risorse del sistema, come il tempo della CPU.
- Estrazione casuale di un biglietto per decidere quale processo ottiene la risorsa.
- Esempio: Estrazione 50 volte al secondo => vincitore riceve 20ms di tempo della CPU.

Distribuzione delle probabilità:

- Biglietti extra per processi più importanti => maggiori probabilità di vincere.
- Esempio: Se un processo ha il 20% dei biglietti, guadagnerà a lungo termine il 20% della CPU.



PROPRIETÀ E APPLICAZIONI DELLO SCHEDULING A LOTTERIA

• Reattività:

Risponde velocemente ai nuovi processi grazie alla distribuzione dei biglietti.

Cooperazione tra processi:

- Possibilità di scambiarsi biglietti tra processi cooperanti.
- Esempio: Un processo client dona i suoi biglietti a un processo server per farlo eseguire più rapidamente.

· Soluzione a problemi complessi:

- Adatto a situazioni dove altri metodi falliscono.
- Esempio: Server video con diverse necessità di frequenze di fotogrammi.
 - Assegnazione di biglietti in base alla velocità necessaria => divisione automatica della CPU nelle proporzioni corrette.



SCHEDULING FAIR-SHARE

Premessa:

- Tradizionalmente, ogni processo è oggetto di scheduling individualmente.
- Es. Se l'utente 1 ha 9 processi e l'utente 2 ne ha 1, con round-robin o priorità uguali, l'utente 1 avrà il 90% della CPU, l'utente 2 solo il 10%.

Approccio Fair-Share:

- Considera la proprietà di ogni processo prima di considerarlo.
- Ogni utente riceve una frazione predefinita di CPU.
- Lo scheduler si assicura che ogni utente riceva la sua frazione, indipendentemente dal numero di processi posseduti.



SCHEDULING FAIR-SHARE (2)

Esempio:

- Due utenti, ciascuno con il 50% della CPU.
 - Utente 1 ha processi A, B, C, D;
 - Utente 2 ha processo E.
- Sequenza con round-robin:
 - AEBECEDEAE...
- Se l'utente 1 ha il doppio del tempo di CPU rispetto all'utente 2:
 - ABECDEABE...

Versatilità:

Molti modi di implementare, basati sulla definizione di "equità".





SCHEDULING IN SISTEMI REALTIME

SCHEDULING NEI SISTEMI REAL-TIME

- Usato nei sistemi operativi in applicazioni in cui il tempo di risposta è fondamentale.
 - Lettori di compact disc, Monitoraggio in terapia intensiva, Piloti automatici, Controllo robotico in fabbriche
- Ritardi o mancati tempi di risposta possono avere gravi implicazioni.







NASA



TIPI DI SISTEMI E CARATTERISTICHE REAL-TIME

- Categorie:
 - Hard Real-Time: Scadenze assolute da rispettare.
 - Soft Real-Time: Qualche scadenza mancata è tollerabile.
- Comportamento: Processi prevedibili, brevi e noti in anticipo.
- Tipi di eventi:
 - **Periodici:** Avvengono a intervalli regolari.
 - Non Periodici: Avvengono in modo imprevedibile.
- Condizione di «Schedulabilità»: La CPU deve essere in grado di gestire la somma totale del tempo richiesto dai processi.
- Per esempio, se ci sono m eventi periodici, l'evento i avviene con un periodo P_i e richiede C_i secondi di tempo della CPU per gestire ogni evento, allora il carico può essere gestito solo se

$$\sum_{i=1}^m \frac{C_i}{P_i} \le 1$$



ESEMPI E TIPOLOGIE DI ALGORITMI REAL-TIME

Esempio:

- Eventi periodici: 100ms, 200ms, 500ms.
- Tempi richiesti: 50ms, 30ms, 100ms.
- Condizione: 0,5+0,15+0,2 < 1.

Algoritmi di Scheduling:

- Statici: Decisioni prese prima dell'esecuzione.
- **Dinamici:** Decisioni prese durante l'esecuzione.
- **Limitazioni:** Lo scheduling statico richiede una perfetta conoscenza delle esigenze e delle scadenze.

-	Periodo	Tempi Richiesti
Pl	100 ms	50 ms
P2	200 ms	30 ms
Р3	500 ms	100 ms





PROCESSI E SCHEDULING

- **Premessa:** Abbiamo sempre considerato i processi come appartenenti a utenti differenti in competizione per la CPU.
- Scenario reale:
 - Un processo può avere molti processi figli sotto il suo controllo.
 - Esempio: Un sistema di gestione di una base di dati con molti figli, ognuno con funzioni specifiche.
- **Problematica:** Gli scheduler tradizionali non accettano input dai processi utente, spesso portando a decisioni sub-ottimali.



SEPARAZIONE TRA MECCANISMO E POLITICA DI SCHEDULING

- **Principio:** Separare il meccanismo di scheduling dalla politica di scheduling (Levin et al., 1975).
- Vantaggio: L'algoritmo di scheduling può essere parametrizzato, ma i parametri sono forniti dai processi utente.
- Esempio pratico:
 - Kernel con algoritmo di scheduling a priorità.
 - Chiamata di sistema permette a un processo di impostare le priorità dei suoi figli.
 - Il genitore può influenzare lo scheduling dei suoi figli senza controllarlo direttamente.
- Conclusione: Il meccanismo sta nel kernel, la policy è determinata dal processo utente un concetto fondamentale.



PARALLELISMO: PROCESSI E THREAD

- Due livelli di parallelismo: **processi** e **thread**.
- Lo scheduling differisce in base al tipo di thread:
 - livello utente vs. livello kernel
- Thread a livello utente:
 - Il kernel ignora l'esistenza dei thread; sceglie un processo per il suo quanto.
 - Il thread interno decide quale thread eseguire senza interruzione del clock.
 - Risultato: Un thread può consumare l'intero quanto del processo, influenzando solo il processo interno e non gli altri.



SCHEDULING DEI THREAD A LIVELLO UTENTE

- Possibile ordine di esecuzione: A1, A2, A3, A1, A2...
 - Scheduling del sistema run-time può variare: spesso round-robin o a priorità.
 - Cooperazione tra thread; nessuna interruzione forzata.

Process A Process B Order in which threads run 2. Run-time system picks a thread 1. Kernel picks a process

Possibile scheduling di thread a livello utente con un quanto per un processo di 50 msec e thread che eseguono 5 msec per burst della CPU.

Possible: A1, A2, A3, A1, A2, A3 Not possible: A1, B1, A2, B2, A3, B3

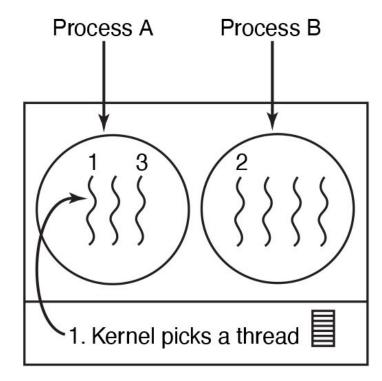
(a)



SCHEDULING DEI THREAD (2)

- Thread del kernel: Il kernel seleziona un thread specifico per l'esecuzione.
 - Ordine potenziale: A1, B1, A2, B2... (come in Figura (b)).
 - Se un thread eccede il quanto, viene sospeso.

Possibile schedulazione di thread a livello kernel con le stesse caratteristiche della diapositiva precedente



Possible: A1, A2, A3, A1, A2, A3 Also possible: A1, B1, A2, B2, A3, B3 (b)



DIFFERENZE PRESTAZIONALI E CONSIDERAZIONI

Thread a livello utente vs. Thread del kernel:

- Scambio thread utente: poche istruzioni.
- Scambio thread kernel: scambio completo di contesto => più lento.
- Blocco su I/O:
 - con thread utente, intero processo sospeso;
 - con thread kernel, solo il thread specifico.

Decisioni del kernel:

- Considera i costi per passare da un thread a un altro.
- Può dare preferenza ai thread dello stesso processo.

Scheduling specifico dell'applicazione:

 Permette maggiore controllo e ottimizzazione dell'applicazione rispetto allo scheduling del kernel.





MODELLI DI ESECUZIONE E GESTIONE DEI PROCESSI

- Concetti Base: Processi sequenziali eseguiti in parallelo per nascondere gli effetti degli interrupt.
- Caratteristiche dei Processi:
 - Creati e terminati dinamicamente.
 - Spazio di indirizzi unico per ogni processo.

• Thread:

- Multipli thread di controllo in un singolo processo.
- «Schedulati» indipendentemente con stack propri.
- Condivisione dello stesso spazio di indirizzi.
- Possono essere implementati nello spazio utente o nel kernel.



SINCRONIZZAZIONE, STATI E SCHEDULING

• Sincronizzazione e Comunicazione:

- Uso di semafori, monitor, messaggi.
- Prevengono l'accesso simultaneo a regioni critiche per evitare caos.
- Processi possono essere: in esecuzione, eseguibili o bloccati.
- Cambiamenti di stato causati da primitive di comunicazione.

Algoritmi di Scheduling:

- Varietà studiata: shortest-job-first, round robin, scheduling a priorità, code multilivello, e molti altri.
- Distinzione in alcuni sistemi tra meccanismo di scheduling e policy, permettendo agli utenti di influenzare l'algoritmo di scheduling.

