Situation

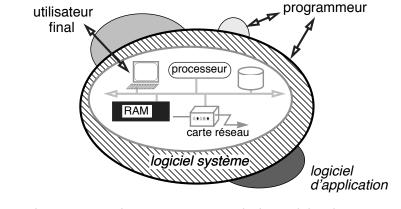
Troisième partie

Implémentation

Processus



Le SX fournit une interface d'accès aux ressources matérielles pour un ensemble de traitements indépendants (processus)



⇒ gérer la progression des processus suivant la disponibilité des ressources ≜ ordonnancement



Contenu de cette partie

Processus

- représentation selon différents points de vue : utilisateur, programmeur, SX
- interfaces système
- mise en œuvre par le SX
- politiques d'ordonnancement
- aperçu : architecture d'une application parallèle



Plan

Situation

- 1 Modèles de processus
- 2 Mise en œuvre de la gestion des processus
- 3 Ordonnancement des processus
 - Définitions
 - Ordonnancement à court terme
- 4 Conception d'applications parallèles



Conception

Notion de processus

processus ≜ activité d'exécution d'un programme par un processeur

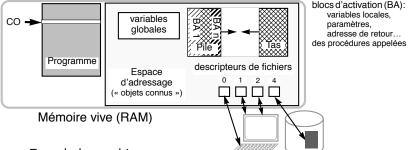
Un processus n'est pas un programme

- Analogie :
 - livre ∼ programme (statique);
 - (activité de) *lecture* d'un livre ~ processus (dynamique)
- 2 exécutions d'un même programme = 2 processus différents (chaque processus travaille sur ses propres données)
 Exemple : traitement de texte

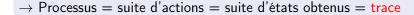


Point de vue du programmeur

processus ≜ activité d'exécution d'un programme par un processeur



- Etat de la machine
 - = état du processeur (registres) + état de la mémoire (données)
- ullet Exécution d'une instruction \leftrightarrow changement d'état de la machine
- Exécution d'un programme = exécution d'une suite d'instructions



Point de vue SX

processus = utilisateur de ressources

Le SX doit gérer le partage des ressources, afin que chaque processus finisse par disposer des ressources nécessaires à son exécution.

- \rightarrow pour le SX,
 - l'activité d'un processus est abstraite (réduite) aux opérations d'allocation/restitution de ressources
 - état d'un processus
 - = état par rapport à l'allocation des différentes ressources



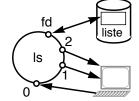
Modèle fourni par le SX

Contrôle des ressources utilisées par un processus : environnement d'exécution

- processeur et mémoire vive sont gérés entièrement par le SX
 → transparent pour l'utilisateur/le programmeur
- l'utilisation des ressources périphériques est souvent demandée explicitement, via une interface spécifique

Remarque

Unix propose une interface unifiée (flots (fichiers)) pour les échanges de données entre un processus et son environnement



- les variables d'environnement fournissent un moyen général et souple pour contrôler et échanger les informations et les données relatives aux ressources disponibles lors de l'exécution :
 - identifiant de l'utilisateur courant, de la machine,
 - protocole utilisé par le terminal,
 - chemins d'accès aux bibliothèques et exécutables...



Interface programmatique (API) de gestion des processus Créer un processus

Windows

Situation

```
BOOL CreateProcess (
 LPCTSTR lpApplicationName, // programme exécutable
 LPTSTR lpCommandLine, // ...ou ligne de commande
 LPSECURITY_ATTRIBUTES lpProcessAttributes
 LPSECURITY_ATTRIBUTES lpThreadAttributes
 BOOL bInheritHandles, // indicateurs d'héritage
 DWORD dwCreationFlags, // priorité, nouvelle fenêtre...
 LPVOID lpEnvironment, // \rightarrow environment
 LPCTSTR lpCurrentDirectory,
 LPSTARTUPINFO lpStartupInfo, // fenêtre, redirections
 LPPROCESS_INFORMATION lpProcessInformation // résultat
);
typedef struct _PROCESS_INFORMATION {
  HANDLE hProcess;
  HANDLE hThread;
  DWORD dwProcessId;
  DWORD dwThreadId;
} PROCESS_INFORMATION, * LPPROCESS_INFORMATION;
```



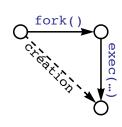
API processus Créer un processus

. . -

Unix

Décomposition en 2 primitives

- Création d'un processus fils : fork()
 - Hérite de l'environnement construit par le processus père
 - Exécute le même programme que le père
- Commutation de programme : exec(...)
 Le fils charge un nouveau programme à exécuter



Exemple

```
... /* code exécuté par le père (seul) */
if (fork()==0) {
    /* code exécuté par le fils */
    exec("prog_fils",...);
} else {
    /* code exécuté par le père */
}
```



API processus Terminer un processus

Situation

- Windows: VOID ExitProcess(UINT uExitCode) //code de retour
- Unix: VOID exit(int ret) // code de retour

Comment le SX garantit-il la terminaison «propre» des processus?

```
int main(int arc, *char argv[]) {
...
}
```



API processus

Réponse : interposition (enveloppe)

appel d'une procédure enveloppant le programme principal et se terminant systématiquement par un appel à exit(...)

```
start {
...
main(...);
...

Appel Noyau
}
```

Autres opérations

- lister les informations de gestion d'un processus : ressources utilisées, identifiant, programme, utilisateur...
- suspendre/reprendre un processus : masquées dans d'autres primitives : wait(), sleep(), read().

Situation

- 2 Mise en œuvre de la gestion des processus
- - Définitions
 - Ordonnancement à court terme

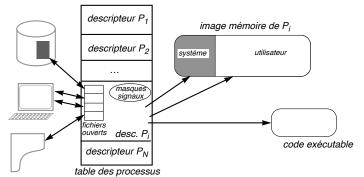


Représentation des processus

Point de vue SX

processus = utilisateur de ressources

- → état d'un processus = état d'allocation des ressources
 - pour chaque processus, les informations d'allocation des ressources (obtenues/demandées) sont conservées dans un descripteur de processus (ou PCB : Process Control Block)
 - la table des processus regroupe les différents descripteurs de processus





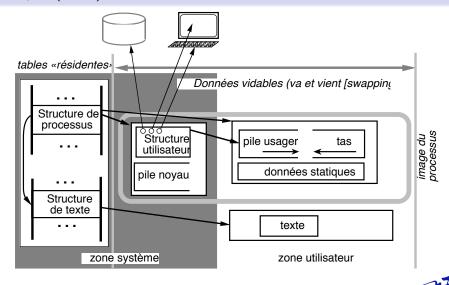
Descripteur de processus

- identifiant du processus
- copie du contexte processeur (à la dernière commutation) :
 - mot d'état programme (CO,CC...),
 - registres (généraux,adresses piles et segments...)
- informations de gestion des ressources
 - UC: état du processus (prêt, bloqué...), priorité... mémoire: adresse de la table des pages (zones allouées, droits d'accès...)
 - E/S : périphériques accessibles (descripteurs de fichiers ouverts : droits d'accès, tampons...)
 - statistiques d'utilisation (utilisé pour les algorithmes d'allocation des ressources)
- liens vers les processus créateur (père)/créés(fils)

Le contexte du processus comprend le descripteur de processus et les structures qu'il référence (tables, piles...)



Exemple (Unix)



Descripteur de processus = Structure utilisateur + Structure de processus

Mise en œuvre des opérations sur les processus

Création

Situation

- Création du descripteur de processus initialisé
 - à partir des paramètres d'appel pour Windows
 - à partir du descripteur de processus père pour Unix
- Le processus est prêt ou suspendu

Destruction/Terminaison

- Libération des ressources utilisées par le processus
- Libération du descripteur de processus



Situation

- Ordonnancement des processus
 - Définitions
 - Ordonnancement à court terme
- 4 Conception d'applications parallèles



Ordonnancement des processus

But : gérer l'allocation des ressources aux processus

Situation

Certaines ressources (UC, imprimante...) n'admettent qu'un nombre limité d'utilisateurs simultanés

- → une file est associée à chaque ressource, qui contient les (descripteurs des) processus en attente de la ressource Par la suite, pour être concis, « mettre un processus en attente » sera utilisé pour : « intégrer le descripteur d'un processus à une file d'attente ».
- → lorsque la ressource est disponible, le choix du prochain processus auquel allouer la ressource dépend
 - de la nature de la ressource
 - de critères définissant la politique d'allocation appliquée
 - priorités : privilégier certains processus pour l'accès à la ressource
 - équité: garantir un accès à tout processus
 - contraintes de temps : garantir une borne sur le temps d'attente



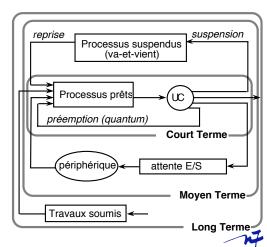


La vie des processus : terminologie (1/2)

Niveaux d'ordonnancement

Définis selon la fréquence des décisions d'allocation :

- à long terme (régulation):
 choix des programmes à lancer
 (cf traitement par lots)
- à moyen terme (synchronisation) : choix des processus prêts (coordination, régulation par va-et-vient, attente d'E/S...)
- à court terme (exécution):
 choix du processus actif
 (allocation du processeur (UC))



La vie des processus : terminologie (2/2) Etats d'un processus (pour l'ordonnancement)

prêt allocation E/S bloqué



Allocation du processeur : politiques d'ordonnancement court terme

Caractéristiques des algorithmes

- priorité associée aux processus, ou non
 - pas de priorité
 - → simple, service équitable (tout processus finit par être servi)
 - priorités
 - contrôle fin de l'allocation
 - risque de famine pour les processus non prioritaires remède : faire croître la priorité avec le temps passé (ancienneté)
- réquisition (préemption), ou non
 - pas de réquisition : simple, pas d'hypothèses sur le matériel
 - réquisition
 - → possibilité de garantir des temps de réponse
 - \rightarrow nécessaire aux systèmes interactifs et/ou temps-réel

Remarque : pas d'algorithme convenable pour tous les critères. . .



Premier arrivé, premier servi (politique FIFO)

Principe : servir les requêtes par ordre chronologique d'arrivée

simple

Situation

- sans priorités (équitable)
- sans réquisition
 - → forte variance du temps de service : le temps de service d'un processus dépend du comportement des processus qui le précèdent
 - ightarrow inadapté au temps partagé

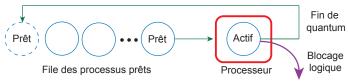


Tourniquet (Round-Robin)

Principe

 $quantum \triangleq durée maxi. d'activité continue pour le processus actif (élu)$

- les processus prêts sont rangés dans une file
- le processeur est alloué au processus en tête de file
- le processeur est réquisitionné (préempté) au profit du processus suivant dans la file
 - soit en fin de quantum;
 - soit sur blocage du processus actif (attente d'une synchronisation, d'une E/S...)



- ullet pprox FIFO, avec réquisition ightarrow adapté au temps partagé
- Paramètre essentiel : valeur du quantum (usuel : 10-100 ms)



Allocation à deux niveaux

Principe

- Les processus prêts sont divisés en catégories (processus interactifs, tâches de fond...)
- Chaque catégorie a sa politique d'allocation (FIFO, tourniquet...)
- Une politique d'allocation est définie entre catégories (FIFO, tourniquet, priorités...)

Exemples

- Files multiniveaux
 - gestion interne aux catégories : FIFO
 - ordonnancement entre catégories : priorités statiques
- FSS (Fair Share Scheduling)
 - Chaque catégorie reçoit un nombre de quantums
 - Le nombre de guantums alloués peut être ajusté dynamiquement
- Tourniquet multiniveaux
 - gestion interne aux catégories : tourniquet
 - ordonnancement entre catégories : priorités statiques
 - adaptatif : un processus peut changer de niveau selon qu'il épuise son quantum ou non

Ordonnancement temps-réel (1/2)

Objectif (temps réel « dur »): garantir aux traitements le respect de contraintes de dates « précises » de terminaison (échéances)

Modèle : Un processus ordonnancé est vu comme exécutant une série de tranches de calcul successives (*tâches*)).

Les tâches exécutées par un processus sont caractérisées par

- leur date d'arrivée
- leur (pire) temps d'exécution
- leur échéance (date de fin d'exécution au plus tard)
- ightarrow contrôle d'admission : l'ordonnanceur peut rejeter une tâche a priori, si son exécution compromet le respect des contraintes de date

Cas courant : tâches périodiques

Les tâches exécutées par chaque processus arrivent à intervalles réguliers.

- Elles peuvent alors être caractérisées par leur période p (ou leur fréquence : 1/p)
 - leur (pire) temps d'exécution t (avec $t \le p$)
- → calculs d'ordonnancement simplifiés



Ordonnancement temps-réel (2/2) Stratégies de base

Ingrédients courants : priorités + préemption

- ordonnancement à taux monotone (RMS : Rate Monotonic Scheduling)
 - tâches périodiques
 - priorité fixe : ordre inverse des périodes
 - simple, prévisible (contrôle d'admission, impact d'une surcharge)
- échéance la plus proche (EDF : Earliest Deadline First)
 - priorité dynamique : échéance la plus proche
 - optimal
 - complexe (priorités dynamiques) : calcul des priorités, contrôle d'admission, impact d'une surcharge



Situation

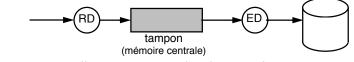
- - Définitions
 - Ordonnancement à court terme
- 4 Conception d'applications parallèles



Démarche de conception d'une application parallèle

- définir des activités élémentaires, exécutées en parallèle
- 2 composer (coordonner) ces activités élémentaires

Exemple 1 : enregistrement d'un flux de données reçu à haut débit



La réception et l'enregistrement des données doivent être parallèles

- \rightarrow 2 activités : RD (réception données) et ED (écriture données), qui doivent
 - être aussi autonomes que possible
 - échanger des données
 - → utilisation d'un tampon en mémoire centrale

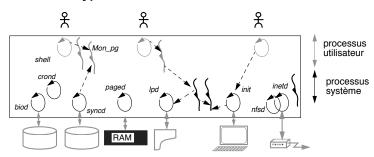
ED et RD doivent se coordonner pour accéder au tampon

- ED doit attendre RD si le tampon est vide
- RD doit attendre ED si le tampon est plein



Exemple 2 : structuration « classique » de l'activité d'un SX

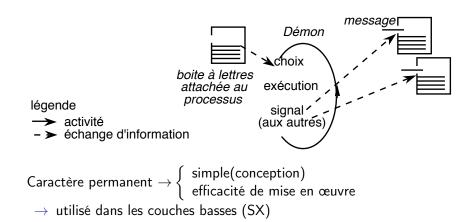
Structuration type



- un processus par activité utilisateur
- un processus (démon) par périphérique
- un ou plusieurs processus (démons) pour la gestion mémoire
- les services système peuvent être réalisés par des processus ou bien comme des procédures



Structure de base de l'activité d'un SX : démons (processus cycliques)





Mécanismes d'interaction pour les processus

Communication

- Synchrone : lecture/écriture vers des flots/fichiers
 → prochain cours + TD (Unix)
- Couplée : tampons
 - → tubes (pipes) + TD (Unix/Shell)
- Asynchrone :
 - communication par événements, schéma s'abonner/publier o service d'interruptions logicielles (signaux UNIX o TD)
 - E/S non bloquantes (→ TD Unix)
 - mémoire partagée (→ Cours + TD mémoire virtuelle)

Synchronisation (attente contrôlée par le programmeur)

- couplage induit par l'accès aux tubes
- schéma fork/join : possibilité pour un processus père d'attendre la terminaison d'un fils $(\to TD)$