

Sistemi Operativi (M-Z)

C.d.L. in Informatica (Laurea Triennale)

A.A. 2021-2022

Scheduler & Algoritmi di Scheduling

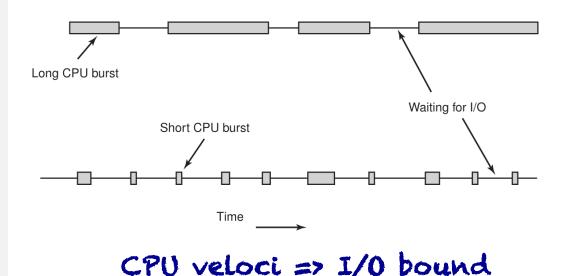
Prof. Mario F. Pavone

Dipartimento di Matematica e Informatica Università degli Studi di Catania mario.pavone@unict.it mpavone@dmi.unict.it

Scheduling

- Quale processo/thread eseguire successivamente?
- Scheduler & Algoritmo di Scheduling
- Vecchi PC vs. Nuovi PC
- Scheduler:
 - effettua la scelta a secondo tipo di macchina
 - uso efficiente CPU

Scheduling



- Esecuzione si alterna con richieste di I/O
- tipologie di processi:
 - CPU-bounded => burst CPU lunghi e attese I/O poco frequenti
 - I/O-bounded => burst CPU brevi e attese I/O frequenti

Scheduling

Preemptive:La pianificazione preventiva è quella in cui i processi con priorità più elevate vengono eseguiti per primi. Un processo può essere interrotto da un altro processo nel mezzo della sua esecuzione.

Non preemptive:

La pianificazione non preventiva consiste nel fatto che una volta che la CPU è stata assegnata a un processo, il processo mantiene la CPU fino a quando non rilascia la CPU terminando o passando allo stato di attesa.



- quando viene attivato lo scheduler:
 - terminazione e creazione di processi;
 - chiamata bloccante (es., I/O) e arrivo del relativo interrupt;
 - blocco I/O => può influire sulla scelta del successivo
 - interrupt periodici:
 - sistemi non-preemptive (senza prelazione);
 - sistemi preemptive (con prelazione);
- collabora con il **dispatcher**: **latenza di dispatch**.

+ 0 Obiettivi degli algoritmi scheduling

- Ambienti differenti:
 - Batch: non-preemptive
 - Interattivi: preemptive
 - real-time: preemptive non sempre necessaria
- Obiettivi comuni:
 - equità nell'assegnazione della CPU;
 - processi comparabili devono avere servizi comparabili
 - bilanciamento nell'uso delle risorse;
 - tutte le parti del sistema devono essere impegnate



Obiettivi degli algoritmi di scheduling (metriche prestazioni)

- Obiettivi tipici dei **sistemi batch**:
 - massimizzare il throughput (o produttività);
 - minimizzare il tempo di turnaround (o tempo di completamento);
 - minimizzare il tempo di attesa;
- Massimizzare throughput non necessarimante minimizza il tempo di turnaround
- Obiettivi tipici dei sistemi interattivi:
 - minimizzare il tempo di risposta;
- Obiettivi tipici dei sistemi real-time:
 - rispetto delle scadenze;
 - prevedibilità.

Scheduling nei sistemi batch

- First-Come First-Served (FCFS) o per ordine di arrivo;
 - non-preemptive;
 - semplice coda FIFO.
- Shortest Job First (SJF) o per brevità:
 - non-preemptive;
 - presuppone la conoscenza del tempo impiegato da ogni lavoro;
 - ottimale solo se i lavori sono tutti subito disponibili.
- Shortest Remaining Time Next (SRTN):
 - versione preemptive dello SJF

In generale: 4a+3b+2c+d

Esempio

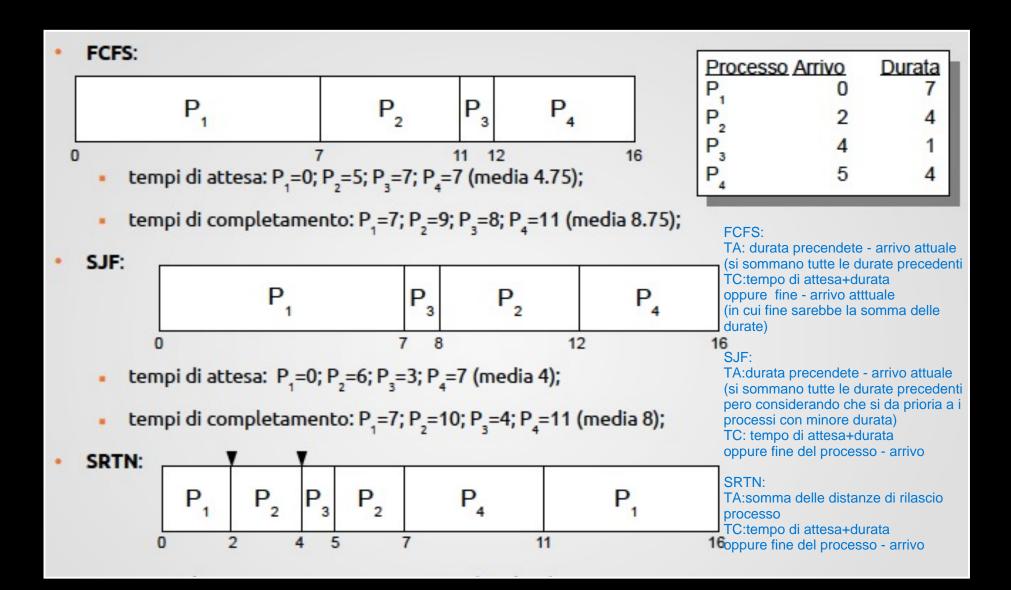
<u>Processo</u>	<u>Durata</u>
P ₁	24
P ₂	3
P ₃	3

t.m.a.: (0+24+27)/3 = 17

t.m.c.: (24+27+30)/3 = 27

Esempio SJF non è ottimale

Processo /	<u>Arrivo</u>	<u>Durata</u>
P₁	0	2
P ₂	0	4
P ₃	3	1
P ₄	3	1
P ₅	3	1
1	t.m.a.	
SJF (0+	2+3+4+5)	/5 = 2.8
altern. (7+		



Scheduling nei sistemi batch FCFS vs. SJF vs. SRTN



FCFS:

	P ₁		P ₂	P ₃	P ₄	
0		7		11 12		16

Processo Arrivo
P
1
0
P
2
P
4
P
3
5 7 4

Durata

- tempi di attesa: P₁=0; P₂=5; P₃=7; P₄=7 (media 4.75);
- tempi di completamento: $P_1=7$; $P_2=9$; $P_3=8$; $P_4=11$ (media 8.75);

SJF:

	P ₁	P ₃	P ₂	P ₄
0		7 8	1	2 16

- tempi di attesa: P₁=0; P₂=6; P₃=3; P₄=7 (media 4);
- tempi di completamento: P₁=7; P₂=10; P₃=4; P₄=11 (media 8);

SRTN:

	,	7	•				
	P ₁	P ₂	P ₃	P ₂	P ₄	P ₁	
0		2	4 5		7 1	1	16

- tempi di attesa: P₁=9; P₂=1; P₃=0; P₄=2 (media 3);
- tempi di completamento: P₁=16; P₂=5; P₃=1; P₄=6 (media 7).

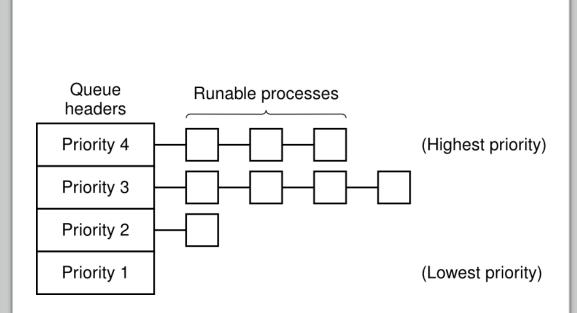
- · Scheduling Round-Robin (RR):
 - versione con prelazione del FCFS;
 - preemptive e basato su un quanto di tempo (timeslice);
 - mantenere una lista di processi eseguibili



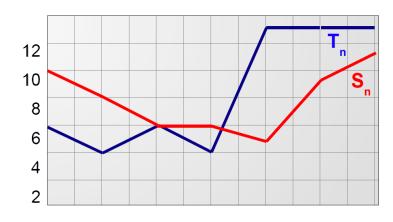
- quanto deve essere lungo il timeslice?
 - process switch or context switch
 - · valori tipici sono 20-50ms;
- con n processi e un quanto di q millisecondi, ogni processo avrà diritto a circa 1/n della CPU e attenderà al più (n-1)q ms

- Vincolo RR: tutti i processi con uguale importanza
- Scheduling a priorità:
 - regola di base: si assegna la CPU al processo con più alta priorità;
 - assegnamento delle priorità:
 - statiche o dinamiche
 - comando nice in Unix
 - favorire processi I/O bounded
 - priorità 1/f, con f = frazione quanto utilizzato
 - SJF come sistema a priorità
 - priority: inverse task length

- prelazione vs. nonprelazione (ex. SJF vs. SRTN)
- possibile problema: starvation
- possibile soluzione: aging
 - Incremento graduale della priorità
- Classi di Priorità
 - Scheduling di priorità tra le classi
 - Scheduling Round-Robin all'interno delle classi



 NOTA: priorità non corrette ≈> problemi con classi priorità basse



- Shortest Process Next (SPN):
 - idea: applicare lo SJF ai processi interattivi;
 - problema: identificare la durata del prossimo burst di CPU;
 - soluzione: stime basate sui burst precedenti;

$$S_{n+1} = S_n (1-a) + T_n a$$

$$0 \le a \le 1$$

a determina la stima lungo, media o corta

esempio: a=1/2

· Scheduling garantito:

- · fare promesse reali e mantenerle
- · stabilire una percentuale di utilizzo e rispettarla.
- n utentí connessí avranno 1/n della potenza CPU (ídem processí)
- tenere traccía quanta CPU rícevuta
- · calcolare quantità CPU spettante
 - . (T_c/n) = tempo dalla creazione diviso n
- · l'algoritmo esegue il processo con rapporto minore

- Scheduling a lotteria:
 - · idea base: biglietti con estrazioni a random
 - non lo stesso numero di biglietti
 - processo da eseguire con estrazione
 - processi importanti: biglietti extra
 - criterio semplice e chiaro
 - reagisce velocemente ai cambiamenti
 - possibilità di avere processi cooperanti
 - risolvere problemi difficili da gestire con altri metodi



· Scheduling fair-share:

- · considerare a chi appartiene un processo
- realizza un equo uso tra gli utenti del sistema
- un utente con píù processí avrà píù "attenzíone"
- considerare la proprietà dei processi durante la schedulazione
 - a prescindere dal numero di processi

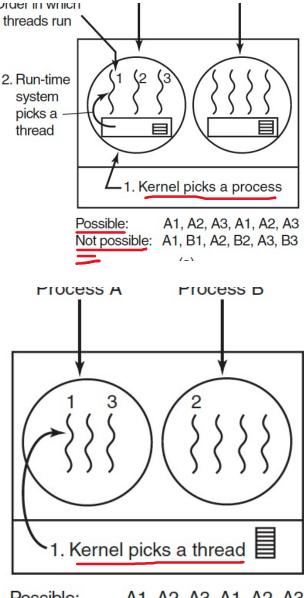
Scheduling dei Tthread

Thread utente:

- · ignorati dallo scheduler del kernel
- per lo scheduler del sistema run-time vanno bene tutti gli algoritmi non-preemptive visti
 - · unica restrizione: assenza interrupt clock
- possibilità di utilizzo di scheduling personalizzato

· Thread del kernel:

- · o si considerano tutti i thread uguali, oppure;
- · si pesa l'appartenenza al processo;
 - · switch su un thread di un processo diverso implica anche la riprogrammazione della MMU e, in alcuni casi, l'azzeramento della cache della CPU.



Possible: A1, A2, A3, A1, A2, A3 Also possible: A1, B1, A2, B2, A3, B3

(b)

Thread Utente VS. **Thread** Kernel (differenze)

- Prestazioni:
 - · cambio di contesto più lento
 - · lívello kernel: thread bloccato non sospende il processo
 - · no livello utente
 - informazione su processo proprietario thread
 - thread processo B píù costoso secondo thread processo A
 - · thread utente: scheduler specifico dell'applicazione.

Scheduling su sistemi multiprocessore

- multielaborazione asimmetrica
 - uno dei processori assume il ruolo di master server;
- multielaborazione simmetrica (SMP);
 - coda unificata dei processi pronti o code separate per ogni processore/core
- Politiche di scheduling:
 - · Gestione della cache
 - presenza o assenza di predilezione per i processori:
 - predilezione debole: supporta ma non garantisce
 - predilezione forte: forza un processo ad un dato processore

Scheduling su sistemi multiprocessore

- · Bilanciamento del carico:
 - Avvantaggiarsi di avere più processori
 - · Ugualmente distribuito
 - necessaria solo in presenza di code distinte per i processi pronti;
 - migrazione guidata (push migration) o migrazione spontanea (pull migration);
 - possibili approcci misti (Linux e FreeBSD);
 - bilanciamento del carico vs. predilezione del processore.

Cosa usano i nostri Sistemi Operativi

elementi comuni:

 thread, SMP, gestione priorità, predilezione per i processi IObounded

Windows:

- scheduler basato su code di priorità con varie;
- euristiche per migliorare il servizio dei processio interattivi e in particolare di foreground;
- euristiche per evitare il problema dell'inversione di priorità.

Linux:

- scheduling basato su task (generalizzazione di processi e thread);
- Completely Fair Scheduler (CFS): moderno scheduler garantito;

MacOS:

Mach scheduler basato su code di priorità con euristiche.