Planificador

O obxectivo da planificación é minimizar os tempos, maximizar a cantidade de procesos que se executan e evitar que un proceso non chegue a rematar. Hai que organizar ben o traballo para evitar que a CPU quede sen facer nada.

Temos dous planificadores para traballar cos devanditos algoritmos:

- $\bullet\,$ scheduler: decide que procesos se intercambian da memoria principal á secundaria
- dispatcher: que decide cal é o proceso que entra a executarse.

Un proceso que se está executando pode desaloxarse da CPU aínda que non rematara. Falamos neste caso dunha planificación expulsiva (preemptive) fronte a ás non expulsivas (non-preemptive). Nestas últimas cando un proceso está na CPU todo o sistema ten que agardar a que remate (ou que un evento o bloquee).

Cando o planificador quere expulsar un proceso da CPU cómpre facer o que se chama un *cambio de contexto* é dicir a estructura de datos e o estado no que está ten que gardarse para seguir onde quedeu cando lle volva a tocar e evitar executalo todo dende o principio.