

1) a) CPU-bound são processos computacionalmente mais pesados, no qual é exigido mais do processador do que de alguma entrada ou saída.
I/O-bound são processos que requerem mais de entrada e saída exigindo mais do usuário.

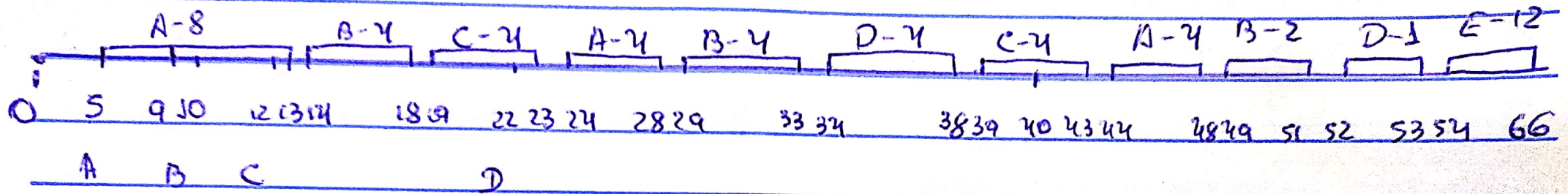
b) System calls são instruções do sistema, no qual são executadas pelo SO e fazem a relação entre o sistema e o Hardware.
Motivo pelo qual a maioria usa este método é devido a segurança e estabilidade, já que o usuário fica sem acesso direto ao mesmo e quem o gerencia é o SO, caso o usuário necessite de uma opção direta, ele terá de fazer através do System Calls.

② a) Caso o timeslice seja muito grande, pode ser que o usuário demore muito para receber a resposta de um programa simples, tomando o 50 menos responsivos. Por exemplo, ter dezenas de processos que retornem suas respostas em poucos milis de ms, mas por ventura você deu a cada um 500 ms; isso será resultado no consumo total do seu timeslice, podendo ser evitado por diminuir os timeslices dos processos.

b) Caso houvesse múltiplas cores, os threads poderiam usa-las, logo geraria um ganho no tempo de processamento, assim seria mais proveitosa caso houvesse 4 ou mais cores, caso contrário se houvesse somente um core, não haveria ganho ao executar os threads.

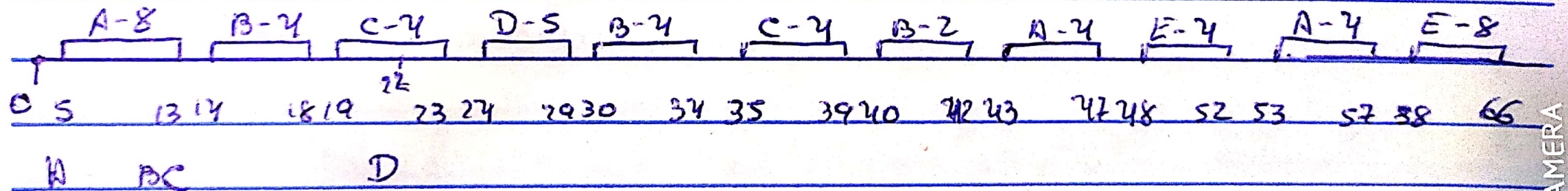
Caso o programa seja criado com threads e cada um possua-se core adicional apresentaria ganho pois cada tarefa executaria em um core, a partir disso, seria indiferente

③ a)



$$\frac{43 + 41 + 31 + 31 + 26}{5} = 34,2$$

b)



$$\frac{52 + 32 + 27 + 7 + 26}{5} = 28,8$$

④

$$E = 1, 2, 2$$

P_2 reads

$$C = \begin{matrix} 0, 1, 0 \\ 1, 1, 0 \\ 0, 0, 1 \end{matrix}$$

$$C = \begin{matrix} 0, 1, 0 \\ 1, 1, 1 \\ 0, 0, 1 \end{matrix}$$

P_2 termina

$$C = \begin{matrix} 0, 1, 0 \\ 0, 0, 0 \\ 0, 0, 1 \end{matrix}$$

$$R = \begin{matrix} 1, 0, 0 \\ 0, 0, 1 \\ 0, 1, 0 \end{matrix}$$

$$R = \begin{matrix} 1, 0, 0 \\ 0, 0, 0 \\ 0, 1, 0 \end{matrix}$$

$$R = \begin{matrix} 1, 0, 0 \\ 0, 0, 0 \\ 0, 1, 0 \end{matrix}$$

$$A = 0, 0, 1$$

$$A = 0, 0, 0$$

$$A = 1, 1, 1$$

+ P_1 e P_3 podem rodar, logo não há dead lock

5) a) Sim. Como o semáforo "a" inicia com o valor 2, é possível rodar duas instâncias "AB", com consequência, para cada instância "AB" é possível rodar uma "CD" por conta de "up(b)" no Processo A.

b) Não. Para que seja impresso "AB" 3 vezes, é necessário que o valor do semáforo "a" seja no mínimo 3, o que não acontece já que ele inicia com o valor 2.

c) Sim. É possível ter uma instância do Processo A para cada Processo B e vice-versa, com não há mais de 2 instâncias seguidas, é possível.

d) Não. Não é possível existir um "print(c)" entre "A", "B" por conta do semáforo mutex, onde permite rodar 1 processo por vez.