## Algoritmos de Planificación del Procesador

Victor Tortolero, 24.569.609

Sistemas Operativos, FACYT

28 de marzo de 2016



## Algoritmo: First Come, First Serve (FCFS)

Se atiende a los procesos por orden de llegada, usando una cola. Es no apropiativo.

#### Ventajas

Es fácil de entender e implementar.

#### Desventajas

- Aunque normalmente es justo en como dedica tiempo de CPU a los procesos, los procesos largos hacen esperar a los cortos.
- El tiempo de espera es alto por lo que carece de rendimiento.

## Algoritmo: First Come, First Serve (FCFS)

#### **Ejemplo**

Proceso	Tiempo de Ráfaga	
$P_0$	20	
$P_1$	6	
$P_2$	9	

$$P_0 \rightarrow P_1 \rightarrow P_2 T_p = \frac{0+20+26}{3} = 15,333$$

$$\begin{array}{c|cc} P_0 & P_1 & P_2 \\ \hline 0 & 20 & 26 & 35 \\ \hline \end{array}$$

$$P_1 \to P_2 \to P_0$$
  
 $T_p = \frac{0+6+15}{3} = 8$ 



4 D > 4 A > 4 E > 4 E > E 9040

# Algoritmo: Shortest Job First (SJF)

Se atiende al proceso que tenga la próxima ráfaga de CPU mas corta, es no apropiativo.

#### Ventajas

Tiempo promedio de espera reducido.

#### Desventajas

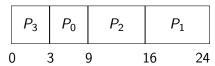
 Difícil de implementar ya que es complicado conocer la duración de la siguiente ráfaga de CPU para un proceso.

## **Algoritmo**: Shortest Job First (SJF)

## Ejemplo

Proceso	Tiempo de Ráfaga(ms)	Tiempo de llegada(ms)
$P_0$	6	0
$P_1$	8	0
$P_2$	7	0
$P_3$	3	0

Tiempo de espera Promedio:  $\frac{0+3+9+16}{4} = 7ms$ 



## **Algoritmo**: Shortest Remaining Time First (SRTF)

Se atiende al proceso que tenga el menor tiempo de ráfaga total restante. Es apropiativo.

#### Ventajas

- Es eficiente.
- Presenta un buen tiempo promedio de servicio.
- Logra que la lista de procesos preparados sea lo más corta posible.

#### Desventajas

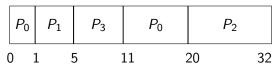
 Los procesos largos no se ejecutaran mientras existan procesos cortos en la cola.

## **Algoritmo**: Shortest Remaining Time First (SRTF)

## **Ejemplo**

Proceso	Tiempo de Ráfaga(ms)	Tiempo de llegada(ms)
$P_0$	10	0
$P_1$	4	1
$P_2$	12	2
$P_3$	6	3

Tiempo de espera Promedio:  $\frac{0+1+2+8+15+35}{6} = 10,166$ ms



# **Algoritmo**: Round Robin (RR)

Se ejecuta cada proceso en la cola por un tiempo Q determinado.

#### Ventajas

Es justo con todos los procesos.

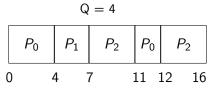
#### Desventajas

- Si el valor del quantum es mayor que el tiempo requerido por el proceso mas largo, se convierte en FCFS.
- Si el valor del quantum es muy pequeño se producen muchos cambios de contexto lo que es ineficiente.

# **Algoritmo**: Round Robin (RR)

## **Ejemplo**

Proceso	Tiempo de Ráfaga(ms)	Tiempo de llegada(ms)
$P_0$	5	0
$P_1$	3	1
$P_2$	8	2



## Algoritmo: Prioridades

Se asocia a cada proceso un numero de prioridad (mientras menor sea el número, mas alta la prioridad), y se ejecuta el proceso con la prioridad mas alta. Si hay varios procesos con la misma prioridad, se resuelve con FCFS.

#### Ventajas

Puede ser apropiativo o no apropiativo.

#### Desventajas

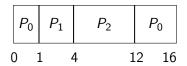
Si no se usa envejecimiento, un proceso con muy baja prioridad puede llegar a no ejecutarse nunca.

## Algoritmo: Prioridades

## **Ejemplo**

Proceso	T. de Ráfaga(ms)	T. de llegada(ms)	Prioridad
$P_0$	5	0	3
$P_1$	3	1	1
$P_2$	8	2	2

Sin envejecimiento



Envejecimiento T=2

	$P_0$	$P_1$	$P_0$	P <sub>2</sub>
(	) :	1	4 8	3 16

## **Algoritmo**: Colas Multinivel (MLQ)

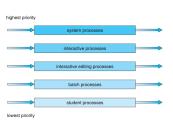
Los procesos se agrupan por clasificación y se asignan a diferentes colas, cada cola puede tener su propio algoritmo de planificación. Se elige la cola a usar se usa un algoritmo de prioridades sin envejecimiento o se asigna un porcentaje de tiempo a cada cola.

#### Ventajas

 Es muy adaptable a las necesidades del sistema, ya que cada cola puede ser gestionada de forma diferente.

#### Desventajas

 Es el algoritmo de planificacion mas complejo, requiere de algun mecanismo para definir el valor de todos los parametros.



# **Algoritmo**: Colas Multinivel con Retroalimentacion (MLFQ)

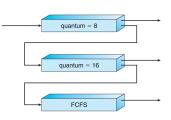
Parecido al MLQ, pero aqui los procesos no estan restringidos a quedarse en la cola en la que entraron, pueden cambiar de una cola a otra. Agrupa los procesos según las características de sus ráfagas de CPU.

#### Ventajas

 Es general y adaptable a cualquier sistema.

#### Desventajas

■ Es bastante complejo y costoso.



## Sistemas de Tiempo Real

Los procesos deben terminar su ejecución en un periodo de tiempo Estan los Soft Real-Time Systems y los Hard Real-Time Systems.

- Planificación de tablas estáticas: Se conocen los procesos críticos a priori.
- Planificación apropiativa con prioridad estática: Cada proceso tiene una prioridad segun el tiempo en el que deben ser completados.
- Planificación dinámica: Hace un plan de ejecución con la información de los procesos.
- Dynamic best-effort: El sistema hace lo que puede por cumplir los tiempos propuestos. Los procesos podrian ser abortados



## Planificación para Linux

- Usa un algoritmo basado en prioridades y apropiativo.
- Algoritmo de planificación que corre en tiempo O(1) sin importar el numero de procesos.
- El kernel mantiene una lista de todas las tareas ejecutables en una estructura de datos denominada cola de ejecución, y cada cola tiene 2 matrices de prioridades (Activa y Caducada).

numeric priority	relative priority		time quantum
0	highest		200 ms
		real-time tasks	
99			
100			
•		other	
		tasks	
140	lowest		10 ms

## Planificación para Windows

- Usa un algoritmo apropiativo basado en prioridades.
- Existe un hilo especial "Idle" que se ejecuta cuando ningún otro hilo esta listo.
- Existe una relación entre las prioridades del kernel de Windows y el API de Windows.
- A cada proceso se le da una prioridad base dentro de su clase de prioridad.
- A los procesos en primer plano se les multiplica su quantum de tiempo planificado por 3, para que tengan mejor respuesta.

## Planificación en sistemas Multiprocesadores

La planificación se complica porque ahora hay mas de un CPU al que se debe tener ocupado y en uso efectivo de manera constante.

- Compartir la carga ayuda ya que balancea el trabajo entre múltiples procesadores.
- Si los CPU son distintos cada uno tiene su propia cola y algoritmo de planificación.
- Si los CPU son iguales, uno toma el papel de master y corre todo el codigo del kernel y controla todas las actividades, mientras que los demas corren codigo de usuario.

## Planificación en sistemas Multicore

- Mejoras en el consuma de energía.
- Varios procesadores en un solo chip físico.
- El sistema operativo siguen siendo multiples procesadores.

## Planificación de hilos

- El sistema operativos planifica los hilos a nivel de kernel, los hilos a nivel de usuario son gestionados por una librería de hilos y el kernel no es consciente de ellos.
- Los hilos de usuarios deben ser asignados a un hilo de nivel de kernel asociado.
- La biblioteca de hilos planifica los hilos de usuario para que se ejecuten sobre proceso LWP disponible.
- El kernel usa el ámbito de contienda del sistema (SCS, system contention scope), para decidir que hilo del kernel planificar en un CPU.

## Criterios para evaluar los algoritmos

#### Modelado determinista:

- Evaluación analítica.
- Define el rendimiento de cada algoritmo para una carga de trabajo predeterminada.
- Es simple y rápido.

#### Modelado de colas:

- Evaluación analítica.
- Los resultados suelen ser cuestionables.
- Los análisis pueden plantearse matemáticamente, pero no se apegan a la realidad.



## Criterios para evaluar los algoritmos

#### Simulación:

- Gran precisión.
- Requieren recopilar o generar información para ejecutar la simulación.
- En la mayoría de los casos requieren mucho tiempo.
- Mientras mas larga, mas precisa pero requiere mas tiempo de computo.

#### Implementación:

- Es el criterio con mayor precisión.
- Alto coste para su implantación.

