

Politecnico di Milano Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria

prof.ssa Anna Antola prof.ssa Anna Antola prof.ssa Donatella Sciuto prof. Luca Breveglieri prof.ssa Cristina Silvano

prof.ssa Donatella Sciuto

AXO – Architettura dei Calcolatori e Sistemi Operativi

SECONDA PARTE – mercoledì 1 luglio 2020

voto finale: (16 punti)

Cognome Nome
Matricola Codice Persona
Istruzioni – ESAME ONLINE
È vietato consultare libri, eserciziari e appunti, nonché cellulari e altri dispositivi mobili di calcolo o comunicazione. Chiunque non dovesse attenersi alla regola vedrà annullata la propria prova.
La prova va sempre consegnata completando la procedura prevista nel modulo (form) dell'esame con INVIO (SUBMIT) del testo risolto. Se lo studente intende RITIRARSI deve inviare messaggio di posta elettronica (email) al docente dopo avere completata la procedura.
Dallo HONOR CODE
In qualsiasi progetto o compito, gli studenti devono dichiarare onestamente il proprio contributo e devono indicare chiaramente le parti svolte da altri studenti o prese da fonti esterne.
Ogni studente garantisce che eseguirà di persona tutte le attività associate all'esame senza alcun aiuto di altri; la sostituzione di identità è un reato perseguibile per legge.
Durante un esame, gli studenti non possono accedere a fonti (libri, note, risorse online, ecc) diverse da quel-le esplicitamente consentite.
Durante un esame, gli studenti non possono comunicare con nessun altro, né chiedere suggerimenti.
In caso di esame a distanza, gli studenti non cercano di violare le regole a causa del controllo limitato che il docente può esercitare.
L'accettazione dello Honor Code costituisce prerequisito per l'iscrizione agli esami.
Tempo a disposizione 1 h : 30 m
Valore indicativo di domande ed esercizi, voti parziali e voto finale:
esercizio 1 (4 punti)
esercizio 2 (6 punti)
esercizio 3 (6 punti)
esercizio 2 (6 punti)

esercizio n. 1 - programmazione concorrente

Si consideri il programma C seguente (gli "#include" e le inizializzazioni dei mutex sono omessi, come anche il prefisso pthread delle primitive di libreria NPTL):

```
pthread_mutex_t here
sem_t near, far
int global = 0
void * alpha (void * arg) {
   mutex_lock (&here)
      sem_wait (&far)
   mutex_unlock (&here)
                                                     /* statement A */
   qlobal = 1
   sem_wait (&near)
   mutex lock (&here)
      sem_post (&near)
                                                     /* statement {\bf B} */
   mutex_unlock (&here)
   return NULL
  /* end alpha */
void * omega (void * arg) {
   mutex lock (&here)
      sem_post (&far)
                                                     /* statement C */
      global = 2
      sem_wait (&near)
   mutex_unlock (&here)
                                                     /* statement \mathbf{D} */
   sem wait (&near)
   return (void *) 3
} /* end omega */
void main ( ) {
   pthread_t th_1, th_2
   sem_init (&near, 0, 2)
   sem_init (&far, 0, 0)
   create (&th_1, NULL, alpha, NULL)
   create (&th_2, NULL, omega, NULL)
   join (th_2, &global)
                                                     /* statement \mathbf{E} */
   join (th_1, NULL)
   return
} /* end main */
```

Si completi la tabella qui sotto indicando lo stato di esistenza del *thread* nell'istante di tempo specificato da ciascuna condizione, così: se il *thread* esiste, si scriva ESISTE; se non esiste, si scriva NON ESISTE; e se può essere esistente o inesistente, si scriva PUÒ ESISTERE. Ogni casella della tabella va riempita in uno dei tre modi (non va lasciata vuota).

Si badi bene alla colonna "condizione": con "subito dopo statement X" si chiede lo stato che il *thread* assume tra lo statement X e lo statement immediatamente successivo del *thread* indicato.

condizione	thread					
CONTRICTORIC	th_1 - alpha	th_2 – omega				
subito dopo stat. A						
subito dopo stat. C						
subito dopo stat. D						
subito dopo stat. E						

Si completi la tabella qui sotto, indicando i valori delle variabili globali (sempre esistenti) nell'istante di tempo specificato da ciascuna condizione. Il valore della variabile va indicato così:

- intero, carattere, stringa, quando la variabile ha un valore definito; oppure X quando è indefinita
- se la variabile può avere due o più valori, li si riporti tutti quanti
- il semaforo può avere valore positivo o nullo (non valore negativo)
- si supponga che il mutex valga 1 se occupato, e valga 0 se libero

Si badi bene alla colonna "condizione": con "subito dopo statement X" si chiede il valore (o i valori) che la variabile ha tra lo statement X e lo statement immediatamente successivo del *thread* indicato.

condizione	variabili globali					
Condizione	here	near	far			
subito dopo stat. A						
subito dopo stat. B						
subito dopo stat. C						
subito dopo stat. D						

Il sistema può andare in stallo (deadlock), con uno o più thread che si bloccano, in (almeno) due casi diversi (con deadlock si intende anche un blocco dovuto a un solo thread che non potrà mai proseguire). Si indichino gli statement dove avvengono i blocchi e i corrispondenti valori di global:

caso	th_1 - alpha	th_2 – omega	global
1			
2			
3			

esercizio n. 2 – processi e nucleo prima parte – gestione dei processi

```
// programma prova.C
main ( ) {
   pid1 = fork ( )
   if (pid1 == 0) {
                                                    // codice eseguito da Q
      execl ("/acso/prog_x", "prog_x", NULL)
      exit (-1)
   } /* if */
   pid2 = fork ( )
   fd = open ("/acso/esame", ORDWR)
                                                     // lettura di 2 blocchi
   if (pid2 == 0) {
                                                    // codice eseguito da R
      write (fd, vett, 4096)
                                                     // scrive 4 blocchi
      exit (-2)
   } else {
      pid1 = waitpid (pid1, &status, 0)
   } /* if */
   exit (0)
   /* prova */
```

```
// programma prog_x.c
// dichiarazione e inizializzazione dei mutex presenti nel codice
// dichiarazione dei semafori presenti nel codice
void * soft(void * arg) {
                                              void * hard (void * arg) {
   sem_post (&gas)
                                                 mutex_lock (&liquid)
  mutex_lock (&liquid)
                                                    sem_wait (&gas)
      sem_wait (&gas)
                                                 mutex_unlock (&liquid)
  mutex_unlock (&liquid)
                                                 sem_post (&gas)
  return NULL
                                                 return NULL
  // soft
                                                 // hard
main ( ) { // codice eseguito da Q
  pthread_t th_1, th_2
   sem_init (&gas, 0, 1)
    create (&th_1, NULL, soft, NULL)
    nanosleep (6)
     create (&th_2, NULL, hard, NULL)
     join (th_2, NULL)
     join (th_1, NULL)
     exit (1)
     main
```

Un processo P esegue il programma prova e crea un processo figlio Q che esegue una mutazione di codice (programma $prog_x$) e un figlio R. La mutazione di codice va a buon fine e Q crea i thread th_1 e th_2 .

Si simuli l'esecuzione dei processi completando tutte le righe presenti nella tabella così come risulta dal codice dato, dallo stato iniziale e dagli eventi indicati, e nell'ipotesi che *th_1*, che esegue *soft*, abbia già eseguito la *mutex_lock* ma non ancora la *sem_wait*. Si completi la tabella riportando quanto segue:

- \(\langle PID, TGID\)\) di ciascun processo che viene creato
- \(\langle \text{identificativo del processo-chiamata di sistema / libreria}\)\) nella prima colonna, dove necessario e in funzione del codice proposto
- in ciascuna riga lo stato dei processi al termine dell'evento o della chiamata associata alla riga stessa; si noti che la prima riga della tabella potrebbe essere solo parzialmente completata

TABELLA DA COMPILARE (numero di colonne non significativo)

	TABELLA DA COMPILARE (numero di colonne non significativo)							
identificativo simbolico del proc	esso	IDLE	Р	Q	th_1			
	PID	1	2					
<i>evento</i> oppure <i>processo-chiamata</i>	TGID	1	2					
P –pid2=fork ()	0	pronto	esec	A nanosleep	pronto			
	1							
	2							
2 interrupt da DMA_in, tutti i blocchi richiesti da open trasferiti	3							
	4	pronto	А	А	pronto	esec	NE	
	5							
interrupt da RT_clock e scadenza quanto di tempo	6							
	7	pronto	А	esec	pronto	А	NE	
	8							
	9	pronto	Α	pronto	pronto	esec	pronto	
	10							
	11							
	12	pronto	А	pronto	NE	А	esec	

seconda parte - scheduler CFS

Si consideri uno Scheduler CFS con **2 task** caratterizzato da queste condizioni iniziali (**da completare**):

	CONDIZIONI INIZIALI (da completare)						
	NRT	PER	RQL	CURR	VMIN		
RUNQUEUE	2	6		t1	100		
TASK	ID	LOAD	LC	Q	VRTC	SUM	VRT
CURRENT	t1	1				10	101.0
DD	t2	1				30	100.5
RB							

Durante l'esecuzione dei task si verificano i seguenti eventi:

Events of task t1: CLONE at 0.5; EXIT at 2.5; Events of task t2: WAIT at 0.5; WAKEUP after 2.5;

Simulare l'evoluzione del sistema per 4 eventi riempiendo le seguenti tabelle.

Indicare la valutazione delle condizioni di preemption per l'evento di WAKEUP nell'apposito spazio alla fine dell'esercizio.

		TIME	TYPE	CONTEXT	RESCHED		
EVEN	10						
	NRT	PER	RQL	CURR	VMIN		
RUNQUEUE							
TASK	ID	LOAD	LC	Q	VRTC	SUM	VRT
CURRENT							
RB							
MAITING							
WAITING							

=\/=\/=		TIME	TYPE	CONTEXT	RESCHED		
EVEN	10						
	NRT	PER	RQL	CURR	VMIN		
RUNQUEUE							
TASK	ID	LOAD	LC	Q	VRTC	SUM	VRT
CURRENT							
RB							
WAITING							
WAITING							

EVENITO :		TIME	TYPE	CONTEXT	RESCHED		
EVEN	10						
	NRT	PER	RQL	CURR	VMIN		
RUNQUEUE							
TASK	ID	LOAD	LC	Q	VRTC	SUM	VRT
CURRENT							
D.D.							
RB							
WAITING							
WAITING							

		TIME	TYPE	CONTEXT	RESCHED		
EVEN	10						
	NRT	PER	RQL	CURR	VMIN		
RUNQUEUE							
TASK	ID	LOAD	LC	Q	VRTC	SUM	VRT
CURRENT							
RB							
VA/A LT LAIC							
WAITING							

Condizioni di rescheduling a clone del task t1:	
clone:	

Condizioni di rescheduling a wake_up del task t2:
wake_up:

esercizio n. 3 - memoria e file system

prima parte - gestione dello spazio di memoria

È dato un sistema di memoria caratterizzato dai seguenti parametri generali:

MAXFREE = 1 MINFREE = 1

Situazione iniziale (esiste un processo P):

```
PROCESSO: P
*****************
             000000400,
         С
                        2, R,
                               Ρ,
                                   Μ,
                                       \langle XX, 0 \rangle
   VMA :
             000010000, 1, W,
          MΟ
                               S, M, <G, 2>
          Ρ
             7FFFFFFFC,
                       3, W,
                               Ρ,
                                   A, <-1, 0>
    <c0:--> <c1:1 R> <p0:2 W> <p1:--> <p2:--> <m00:-->
PT:
process P - NPV of PC and SP: c1, p0
   _MEMORIA FISICA____(pagine libere: 5)__
     00 : <ZP>
                                01 : Pc1 / <XX, 1>
     02 : Pp0
                                03: ----
     04: ----
                                05: ----
                                07: ----
     06: ----
   _STATO del TLB_
                               Pp0 : 02 -
    Pc1 : 01 - 0: 1:
                                          1: 1:
         ____
LRU ACTIVE:
            PPO, PC1,
LRU INACTIVE:
```

evento 1: mmap (0x000030000000, 3, W, P, M, "F", 2), mmap (0x000040000000, 2, W, P, A, -1, 0)

	VMA del processo P (compilare solo le righe relative alle nuove VMA create)							
AREA	AREA NPV iniziale dimensione R/W P/S M/A nome file offset							
м1	M1							
M2								

evento 2: read (Pm20, Pm21, Pm11), write (Pm20, Pm00)

PT del processo: P (completare con pagine di VMA)					
c0:	c1: 1 R	p0: 2 W	p1:	p2:	

MEMORIA FISICA				
00: <zp></zp>	01:			
02:	03:			
04:	05:			
06:	07:			

LRU ACTIVE:					
LRU INACTIVE:					
evento 3: read (Pc1, Pp0, Pm20), 4 kswapd					
01000 01 700					
LRU ACTIVE:					

evento 4: write (Pm10)

MEMORIA FISICA			
00: <zp></zp>	01:		
02:	03:		
04:	05:		
06:	07:		

LRU ACTIVE:			
LRU INACTIVE:			

Indicare la decomposizione dell'indirizzo della prima pagina della VMA M0 nella TP:

PGD	PUD	PMD	PT

seconda parte - file system

È dato un sistema di memoria caratterizzato dai seguenti parametri generali:

MAXFREE = 3 MINFREE = 2

Si consideri la seguente **situazione iniziale**:

MEMORIA FISICA(pagine	libere: 5)	
00 : <zp></zp>	01 : Pc2 / <x, 2=""></x,>	
02 : Pp0	03 :	
04:	05:	
06 :	07:	
STATO del TLB		
Pc2 : 01 - 0: 1:	Pp0 : 02 - 1: 1:	

Per ognuno dei seguenti eventi compilare le Tabelle richieste con i dati relativi al contenuto della memoria fisica, delle variabili del FS relative al file F e al numero di accessi a disco effettuati in lettura e in scrittura.

È in esecuzione il processo **P**.

ATTENZIONE: il numero di pagine lette o scritte di un file è cumulativo, quindi è la somma delle pagine lette o scritte su quel file da tutti gli eventi precedenti oltre a quello considerato.

eventi 1 e 2: fd = open ("F"), write (fd, 10000)

MEMORIA FISICA			
00: <zp></zp>	01:		
02:	03:		
04:	05:		
06:	07:		

	f_pos	f_count	numero pagine lette	numero pagine scritte
file F				

eventi 3 e 4: fork ("Q"), context switch ("Q")

MEMORIA FISICA			
00: <zp></zp>	01:		
02:	03:		
04:	05:		
06:	07:		

	f_pos	f_count	numero pagine lette	numero pagine scritte
file F				

evento 5: write (fd, 2000)

	f_pos	f_count	numero pagine lette	numero pagine scritte
file F				

eventi 6 e 7: close (fd), context switch ("P")

	f_pos	f_count	numero pagine lette	numero pagine scritte
file F				

evento 8: write (fd, 16000)

MEMORIA FISICA			
00: <zp></zp>	01:		
02:	03:		
04:	05:		
06:	07:		

	f_pos	f_count	numero pagine lette	numero pagine scritte
file F				

evento 9: close (fd)

	f_pos	f_count	numero pagine lette	numero pagine scritte
file F				