Taller de Scheduling

Sistemas Operativos - Segundo cuatrimestre de 2017 Martes 29 de Agosto de 2017

Parte I – Entendiendo el simulador simusched

Tareas

Una instancia concreta de tarea (task) se define indicando los siguientes valores:

- Tipo: de qué tipo de tarea se trata; esto determina su comportamiento general.
- Parámetros: cero o más números enteros que caracterizan una tarea de cierto tipo.
- Release time: tiempo en que la tarea pasa al estado ready, lista para ser ejecutada.

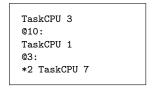
Lotes y archivos .tsk

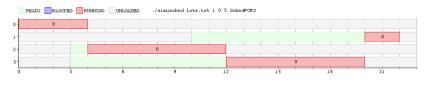
Un lote de tareas representa una lista ordenada de tareas numeradas $[0, \ldots, n-1]$ que se especifica mediante un archivo de texto .tsk, de acuerdo con la siguiente sintaxis:

- Las líneas en blanco o que comienzan con # son comentarios y se ignoran.
- Las líneas de la forma "Otiempo", donde tiempo es un número entero, indican que las tareas definidas a continuación tienen un *release time* igual a tiempo. Si no se agrega ninguna línea de Otiempo, se asume que todas las tareas empiezan en el instante cero.
- Las líneas de la forma "TaskName $v_1 \ v_2 \ \cdots \ v_n$ ", donde TaskName es un tipo de tarea y $v_1 \ v_2 \ \cdots \ v_n$ es una lista de cero o más enteros separados por espacios, representa una tarea de tipo TaskName con esos valores como parámetro.
- Opcionalmente, las líneas del tipo anterior puede estar prefijadas por "*cant", lo cual indica que se desean cant copias iguales de la tarea especificada.

Ejemplo

El siguiente es un ejemplo de 4 tareas de tipo TaskCPU y el diagrama de Gantt asociado (para un scheduler FCFS con costo de cambio de contexto cero y un solo núcleo):





Definición de tipos de tarea

Los tipos de tarea se definen en tasks.cpp y se compilan como funciones de C++ junto con el simulador. Cada tipo de tarea está representado por una única función que lleva su nombre y que será el cuerpo principal de la tarea a simular. Esta recibe como parámetro el vector de enteros que le fuera especificado en el lote, y simulará la utilización de recursos. Se simulan tres acciones posibles que puede llevar a cabo una tarea, a saber:

- a) Utilizar el CPU durante t ciclos de reloj, llamando a la función uso_CPU(t).
- b) Ejecutar una llamada bloqueante que demorará t ciclos de reloj en completar, llamando a la función uso_IO(t). Notar que esta llamada utiliza primero el CPU durante 1 ciclo de reloj (para simular la ejecución de la llamada bloqueante), luego de lo cual la tarea permanecerá bloqueada durante t ciclos de reloj.
- c) Terminar, ejecutando return en la función. Esta acción utilizará un ciclo de reloj para completarse (la simulación lo suma en concepto de ejecución de una llamada exit(), liberación de recursos, etc), luego del cual la tarea pasa a estado done.

Sintaxis de invocación

Para ejecutar el simulador, tras compilar con make, debe utilizarse la línea de comando:

./simusched <lote.tsk> <num_cores> <costo_cs> <costo_mi> <sched> [<params_sched>] donde:

- <lote.tsk> es el archivo que especifica el lote de tareas a simular.
- <num_cores> es la cantidad de núcleos de procesamiento.
- <costo_cs> es el costo de cambiar de contexto.
- <costo_mi> es el costo de cambiar un proceso de núcleo de procesamiento.
- <sched> es el nombre de la clase de scheduler a utilizar (ej. SchedFCFS).
- <params_sched> es una lista de cero o más parámetros para el scheduler.

Graficación de simulaciones

Para generar un diagrama de Gantt de la simulación puede utilizarse la herramienta graphsched.py, que recibe por entrada estándar el formato de salida estándar de simusched, y a su vez escribe por salida estándar una imagen binaria en formato PNG.

Para generar un diagrama de Gantt del uso de los cores puede utilizarse la herramienta graph_cores.py, que recibe por entrada estándar el formato de salida estándar de simusched, y a su vez escribe por salida estándar una imagen binaria en formato PNG. Requiere la biblioteca para python matplotlib (http://matplotlib.org)

Como ejemplo de uso, podríamos tener:

./simusched lote.tsk 1 0 5 SchedFCFS | ./graphsched.py > imagen.png

Ejercicios

Nota: Los tiempos serán siempre medidos en "ciclos".

Ejercicio 1 Programar un tipo de tarea TaskConsola, que simulará una tarea interactiva. La tarea debe realizar n llamadas bloqueantes, cada una de una duración al azar¹ entre bmin y bmax (inclusive). La tarea debe recibir tres parámetros: n, bmin y bmax (en ese orden) que serán interpretados como los tres elementos del vector de enteros que recibe la función.

Ejercicio 2 Explore utilizando el siguiente grupo de tareas:

```
TaskCPU 10
@5:
TaskConsola 5 1 3
@6:
TaskConsola 5 1 4
@8:
TaskCPU 8
```

Ejecutar y graficar la simulación usando el algoritmo FCFS para 1 y 3 núcleos con un cambio de contexto de 2 ciclos. Calcular la *latencia*, el *waiting time* de cada tarea en los tres gráficos y el *throughput*.

Parte II: Extendiendo el simulador con nuevos schedulers

Un algoritmo de *scheduling* se implementa mediante una clase de C++ (una nueva subclase que herede de **SchedBase**). A continuación se describe la API correspondiente.

Para ser un *scheduler* válido, una tal clase debe implementar al menos tres métodos: load(pid), unblock(pid) y tick(cpu, motivo).

Cuando una tarea nueva llega al sistema el simulador ejecutará el método void load(pid) del scheduler para notificar al mismo de la llegada de un nuevo pid. Se garantiza que en las sucesivas llamadas a load el valor de pid comenzará en 0 e irá aumentando de a 1.

Por cada *tick* del reloj de la máquina el simulador ejecutará el método int tick(cpu, motivo) del scheduler. El parámetro cpu indica qué CPU es el que realiza el tick. El parámetro motivo indica qué ocurrió con la tarea que estuvo en posesión del CPU durante el último ciclo de reloj:

- TICK: la tarea consumió todo el ciclo utilizando el CPU.
- BLOCK: la tarea ejecutó una llamada bloqueante o permaneció bloqueada durante el último ciclo.
- EXIT: la tarea terminó (ejecutó return).

El método tick() del scheduler debe tomar una decisión y luego devolver el pid de la tarea elegida para ocupar el próximo ciclo de reloj (o, en su defecto, la constante IDLE_TASK). El scheduler dispone de la función current_pid() para saber qué proceso está usando el CPU.

Por último, en el caso que una tarea se haya bloqueado, el simulador llamará al método void unblock(pid) del scheduler cuando la tarea pid deje de estar bloqueada. En la siguiente llamada a tick este pid estará disponible para ejecutar.

 $^{^{1}}$ man 3 rand

Ejercicios

Ejercicio 3 Completar la implementación del scheduler *Round-Robin* implementando los métodos de la clase SchedRR en los archivos sched_rr.cpp y sched_rr.h. La implementación recibe como primer parámetro la cantidad de núcleos y a continuación los valores de sus respectivos *quantums*. Debe utilizar una única cola global, permitiendo así la migración de procesos entre núcleos. Diseñar 3 lotes de tareas para experimentar con el Scheduler y comprobar su correcto funcionamiento.

Ejercicio 4 Implementen un scheduler Round-Robin que no permita la migración de procesosentre núcleos (SchedRR2). La asignación de CPU se debe realizar en el momento en que se produce la carga de un proceso (load). El núcleo correspondiente a un nuevo proceso será aquel con menor cantidad de procesos activos totales (RUNNING + BLOCKED + READY). Debatan un escenario real donde la migración de núcleos sea beneficiosa y uno donde no (piensen especificamente qué métricas de comparación vistas en la materia mejorarían en cada caso). Diseñen un lote de tareas en nuestro simulador que represente a cada uno de esos escenarios y grafique su resultado para cada implementación. Calculen y comparen en cada gráfico las métricas que pensaron.

Ejercicio 5 Compare para 1 y 2 cores los schedulers FCFS, Round-Robin con migraci'on y Round-Robin 2 sin migraci'on, todos con cambio de contexto de 1 ciclo. El Round-Robin con quantum de 5 ciclos.

- Genere sets de pruebas que muestren las ventajas y desventajas según los próximos ítems.
- Calcular la *latencia* y el *waiting time* por tarea y promedio.
- Calcular throughput.
- Obtenga conclusiones.

Contando con la implementación de los schedulers FCFS, Round-Robin con migración y Round-Robin sin migración, debatan 3 posibles escenarios en los que cada uno de estos shcedulers funcione mejor que los demás según las métricas de waiting time y turnarround. Diseñen un lote para cada escenario, grafiquen la ejecución con cada scheduler y calculen el waiting time y el turnarround para cada uno en cada caso.