

Planificación y Gestión de procesos

1

Indice

- Objetivos de planificación
- Algoritmos de planificación
- Detección y prevención de bloqueos

2

Objetivos de planificación

- El S.O debe decidir qué proceso ejecutar de aquellos que están listos para ejecución
- **Planificador (scheduler):** parte del S.O que realiza la decisión mediante el **algoritmo de planificación**
- Objetivos:
 - Equidad
 - Eficiencia
 - Tiempo de respuesta
 - Minimizar tiempo de proceso global
 - Maximizar el nº de trabajos procesados
- Pueden ser contradictorios

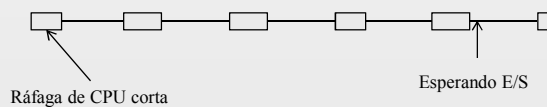
3

Comportamiento de los procesos

- Es único e impredecible
- Alternancia de cálculos y E/S
 - Mucho cálculo (CPU bound / limitado a cálculos)



- Mucha E/S (I/O bound / limitado a E/S)



4

¿Cuándo planificar?

- Al crear un proceso
- Cuando un proceso termina
- Cuando el proceso en ejecución se bloquea (E/S, semáforo ...)
- Cuando llega una interrupción
 - Que hace que un proceso que estaba bloqueado pase a listo para ejecución

5

Planificación

- Para asegurar que un proceso no monopoliza el procesador
 - Temporizador hardware
 - Con cada interrupción el S.O toma el control y decide si seguir con el proceso actual o pasar a otro
- Planificación no apropiativa (nonpreemptive):
 - Selecciona un proceso que se ejecuta hasta que se bloquea, termina o libera la CPU de forma voluntaria.
- Planificación apropiativa (preemptive)
 - Selecciona un proceso y deja que se ejecute durante un cierto tiempo.

6

Algoritmos de planificación

- Se pueden utilizar distintos algoritmos de planificación:
 - Planificación por turno rotatorio
 - Planificación por prioridad
 - Lista de espera múltiples
 - Prioridad al más corto
 - Planificación determinada por el comportamiento
 - Planificación a dos niveles

7

Planificación por turno rotatorio

- A cada proceso se le asigna un intervalo de tiempo o cuanto



- Cambio de contexto lleva tiempo
 - Si 5 ms, el tiempo utilizado en el cambio:
 - Si cuanto de 20 ms => 20%
 - Si cuanto de 500 ms => 1%
 - Si 10 procesos, 1/2 s, 1 s ... en empezar.
- Compromiso entre eficiencia del procesador y velocidad de respuesta

8

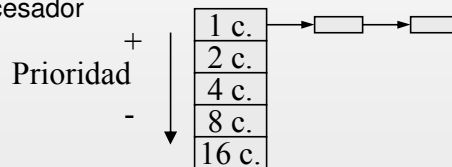
Planificación por prioridad

- Se asignan prioridades a los procesos y se ejecuta el de más alta prioridad
- Se pueden agrupar por prioridades y utilizar turno rotatorio para cada prioridad
- asignación estática o dinámica
- Ejemplo: prioridad = $1/f$;
 $f = T \text{ utilizado del último cuanto} / T \text{ del cuanto}$
 - 2 ms de 100 => prioridad = 50
 - 50 ms de 100 => prioridad = 2
 - 100 ms de 100 => prioridad = 1

9

Múltiples listas de espera

- Para sistemas que sólo pueden mantener en memoria un proceso
- Baja el nº de transferencias
 - Si un proceso agota su cuanto, se le pasa a la categoría inferior. A los procesos con más cálculo se le da más tiempo de procesador



- Proceso que necesita 100 cuantos:
 - 1 2 4 8 16 32 64
 - Accede cada vez menos frecuentemente al procesador

10

Prioridad al más corto

- Para sistemas por lotes
- Se conoce el tiempo de respuesta de los procesos

A	B	C	D	D	B	C	A	
8	4	4	4	4	4	4	8	T. Ejecución
8	12	16	20	4	8	12	20	T. Respuesta
T. promedio= 14				T. promedio= 11				

A	B	C	D
t_a	t_b	t_c	t_d
t_a	t_a+t_b	$t_a+t_b+t_c$	$t_a+t_b+t_c+t_d$

$$T. \text{ promedio} = 4t_a + 3t_b + 2t_c + 1t_d$$

11

Planificación determinada por el comportamiento

- n usuarios $\Rightarrow 1/n$ de la potencia del procesador
- Se contabiliza:
 - tiempo de procesador consumido
 - tiempo transcurrido = t. que lleva el proceso en el sistema
- Se calcula:
 - t. al que se tiene derecho
– t. transcurrido/n
- Se ejecuta el proceso con el valor más bajo para:
 - t. de procesador consumido/ t. al que se tiene derecho
 - $100 / 200 = 0.5$
 - $200 / 100 = 2$

12

Planificación a dos niveles

- Planificador de alto nivel
 - Se encarga de llevar procesos de disco a memoria y viceversa
- Planificador de bajo nivel
 - Se encarga de pasar de un proceso a otro en memoria principal
- Varios criterios
 - Tiempo en memoria
 - Tiempo de procesador
 - Prioridad
 - Tamaño

13

Planificación de hilos

- Hilos a nivel de usuario (No apropiativa)
 - El S.O planifica procesos
 - Se conmuta de un hilo a otro dentro del mismo proceso cuando el hilo en ejecución termina o cede el procesador a otro hilo (con una llamada especial del paquete de hilos)
 - Si el hilo se bloquea por E/S, el proceso entero se bloquea
- Hilos a nivel de kernel (apropiativa)
 - El S.O planifica hilos
 - Se concede un tiempo a cada hilo independientemente del proceso al que pertenezcan
 - Si el hilo en ejecución se bloquea se puede ejecutar otro hilo del mismo proceso o de otro proceso.
 - El cambio de contexto a un hilo de otro proceso es más costoso

14

Detección y prevención de bloqueos

- Interbloqueos
 - Se dan por la necesidad de uso exclusivo de algunos recursos por parte de los procesos
- Ejemplo: proceso A necesita recurso 1 y 2
proceso B necesita recurso 2 y 1
 - proceso A pide 1
 - proceso B pide 2
 - proceso A pide 2 => se bloquea
 - proceso B pide 1 => se bloquea
 - Interbloqueo
- En dispositivos de E/S, en bases de datos.

15

Recurso

- Sólo puede ser utilizado por un proceso en un instante dado
- Su uso conlleva:
 - Solicitar el recurso
 - Usar el recurso
 - Dejar el recurso
- Si no está disponible, el proceso debe esperar
- Los procesos se interbloquean si cada uno de ellos espera que se genere algún evento que sólo otro proceso del conjunto puede generar.
 - El evento es normalmente la liberación de un recurso que está siendo utilizado por otro proceso.

16

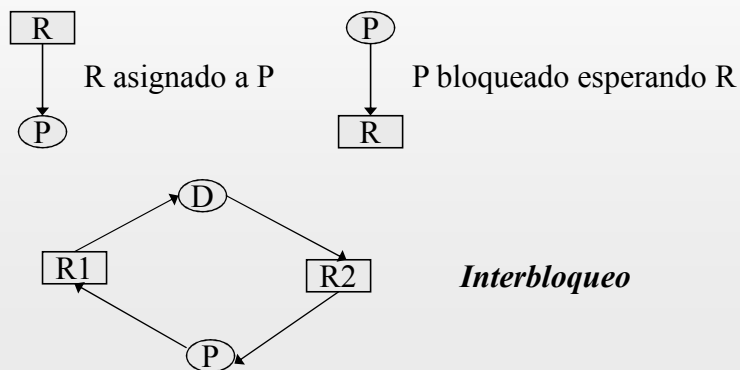
Condiciones para el interbloqueo

- Enunciadas por Coffman
 - **Exclusión mutua:** un recurso está asignado a un proceso o está disponible
 - **Retención y espera:** Se pueden solicitar más recursos sin abandonar los ya obtenidos
 - **No expulsión:** Los procesos tienen que dejar los recursos explícitamente
 - **Círculo de espera:** Se produce un círculo de 2 o más procesos

17

Grafos para modelar interbloqueos

- Los grafos sirven para averiguar si una determinada secuencia produce interbloqueo



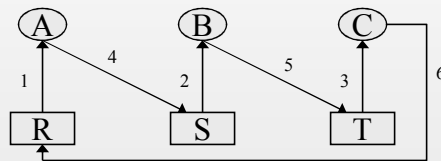
18

Ejemplo

- 3 procesos

A	B	C
Pedir R	Pedir S	Pedir T
Pedir S	Pedir T	Pedir R
Dejar R	Dejar S	Dejar T
Dejar S	Dejar T	Dejar R

- Planificación por turno rotatorio =====>



1. A pide R
2. B pide S
3. C pide T
4. A pide S
5. B pide T
6. C pide R

- El S.O puede suspender un proceso =>

1. A pide R
2. C pide T
3. A pide S
4. C pide R
5. A deja R
6. A deja S

19

Formas de tratar el interbloqueo

- El algoritmo del avestruz
 - Esconder la cabeza y desentenderse
 - Unix
- Detección y eliminación de interbloqueos
 - Controlar peticiones y liberaciones de recursos
 - Actualizar el grafo de recursos y comprobar que no haya bucles
 - Comprobar periódicamente si hay procesos que han estado bloqueados durante mucho tiempo
- Predicción de interbloqueos
- Prevención de interbloqueos

20

Predicción de interbloqueos

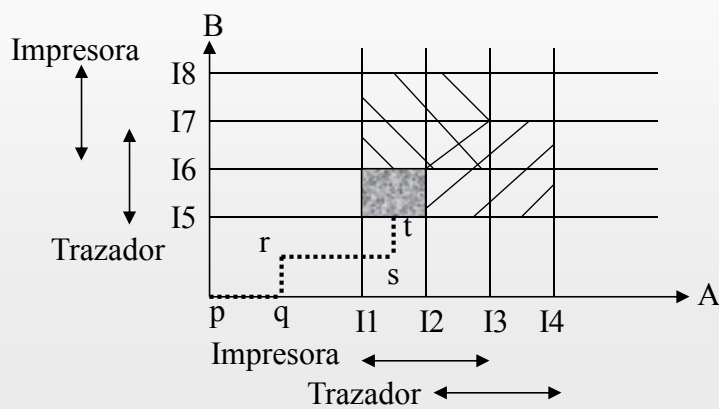
- Evitar los interbloqueos cuando se asignen los recursos
 - Trayectorias de recursos
 - Algoritmo del banquero para un recurso
 - Algoritmo del banquero para múltiples recursos

21

Trayectorias de recursos

- Para 2 recursos y 2 procesos

..... Ejecución de A
..... Ejecución de B



22

Algoritmo del banquero para un recurso

- Estado del sistema con respecto a la asignación de recursos: lista de procesos, recursos usados y máximo

usado max

p1	0	6
p2	0	5
p3	0	4
p4	0	7

Disponible=10

usado max

p1	1	6
p2	1	5
p3	2	4
p4	4	7

Disponible=2

usado max

p1	1	6
p2	2	5
p3	2	4
p4	4	7

Disponible=1

- No todos los procesos van a utilizar el máximo
- Estado seguro: si hay una secuencia que lleve a todos los procesos a obtener sus máximos

23

Algoritmo del banquero para múltiples recursos

- Ra: recursos asignados en ese momento
- Rn: recursos que se necesitan todavía
- E: recursos existentes
- P: recursos asignados a algún proceso
- D: recursos disponibles

Ra

A	3	0	1	1
B	0	1	0	0
C	1	1	1	0
D	1	1	0	1
E	0	0	0	0

R1 R2 R3 R4

Rn

A	1	1	0	0
B	0	1	1	2
C	3	1	0	0
D	0	0	1	0
E	2	1	1	0

R1 R2 R3 R4

E=(6 3 4 2)

P=(5 3 2 2)

D=(1 0 2 0)

P+D=E

24

Algoritmo de comprobación de estado seguro

- Buscar fila F cuyas necesidades de recursos sean menores que D. Si no hay=> estado no seguro, el sistema se puede interbloquear, se necesitan más de los disponibles
- Suponer que el proceso de la fila F pide todos los recursos y termina. Marcar el proceso como terminado y añadir sus recursos a D
- Repetir los dos pasos anteriores hasta terminar todos los procesos. Si se puede terminar => estado seguro

25

Ejemplo

	<table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr><td>A</td><td>3</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>B</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>C</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>D</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>E</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> </table>	A	3	0	1	1	B	0	1	0	0	C	1	1	1	0	D	1	1	0	1	E	0	0	0	0	<table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr><td>A</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>B</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>2</td></tr> <tr><td>C</td><td>3</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>D</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>E</td><td>2</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr> </table>	A	1	1	0	0	B	0	1	1	2	C	3	1	0	0	D	0	0	1	0	E	2	1	1	0		
A	3	0	1	1																																																		
B	0	1	0	0																																																		
C	1	1	1	0																																																		
D	1	1	0	1																																																		
E	0	0	0	0																																																		
A	1	1	0	0																																																		
B	0	1	1	2																																																		
C	3	1	0	0																																																		
D	0	0	1	0																																																		
E	2	1	1	0																																																		
Ra		Rn		$E=(6\ 3\ 4\ 2)$ $P=(5\ 3\ 2\ 2)$ $D=(1\ 0\ 2\ 0)$ $P+D=E$																																																		
	R1 R2 R3 R4		R1 R2 R3 R4																																																			

• Estado seguro

- | | | |
|-----|-------------|-----|
| ■ D | D=(2 1 2 1) | |
| ■ A | D=(5 1 3 2) | o E |
| ■ E | D=(5 1 3 2) | o C |
| ■ C | D=(6 2 4 2) | |
| ■ B | D=(6 3 4 2) | |

26

Ejemplo

Ra	A	3	0	1	1
	B	0	1	1	0
	C	1	1	1	0
	D	1	1	0	1
	E	0	0	0	0
R1 R2 R3 R4					
Rn	A	1	1	0	0
	B	0	1	0	2
	C	3	1	0	0
	D	0	0	1	0
	E	2	1	1	0
R1 R2 R3 R4					

$E=(6\ 3\ 4\ 2)$

$P=(5\ 3\ 3\ 2)$

$D=(1\ 0\ 1\ 0)$

$P+D=E$

- B pide un R3 => ¿estado seguro?

27

Ejemplo

Ra	A	3	0	1	1
	B	0	1	1	0
	C	1	1	1	0
	D	1	1	0	1
	E	0	0	1	0
R1 R2 R3 R4					
Rn	A	1	1	0	0
	B	0	1	0	2
	C	3	1	0	0
	D	0	0	1	0
	E	2	1	0	0
R1 R2 R3 R4					

$E=(6\ 3\ 4\ 2)$

$P=(5\ 3\ 4\ 2)$

$D=(1\ 0\ 0\ 0)$

$P+D=E$

- E pide un R3 => ¿estado seguro?

28

Problemas

- Poca aplicación práctica:
 - Los procesos raramente saben la cantidad máxima de recursos que van a utilizar
 - El nº de procesos no es fijo
 - Pueden desaparecer recursos con los que se contaba

29

Prevención de interbloqueos

- Imponer restricciones a los procesos de forma que un interbloqueo no sea posible
- No habrá interbloqueo si no se cumple alguna de las 4 condiciones necesarias para el interbloqueo:
 - Exclusión mutua
 - No se puede eliminar, se puede llegar a condiciones de carrera
 - Retención y espera
 - Solicitar todos los recursos al principio
 - No permite utilización óptima
 - No se sabe a priori
 - Antes de solicitar un recurso, los procesos están obligados a dejar temporalmente los que tienen retenidos
 - No expulsión
 - No aconsejable
 - Círculos de espera

30

Círculos de espera

- Retener un recurso en cada momento
 - No es adecuado
- Dar a los recursos una numeración general.
 - Los recursos se solicitan en orden de numeración
 - A - 1 B y luego D
 - B - 2 pero no D y luego B
 - C - 3
 - D - 4
 - E - 5
 - El grafo no puede tener bucles cerrados
 - Puede ser difícil dar a los recursos una numeración adecuada

31