

SISTEMAS OPERACIONAIS

Módulo 02 - Processos

Prof. Daniel Sundfeld daniel.sundfeld@unb.br



- Todos os computadores modernos são capazes de fazer múltiplas tarefas ao mesmo tempo
- O conceito de processo é um dos mais importantes para qualquer Sistema Operacional
- Um processo é um programa em execução acompanhando de valores de tempo de execução



• Processo:

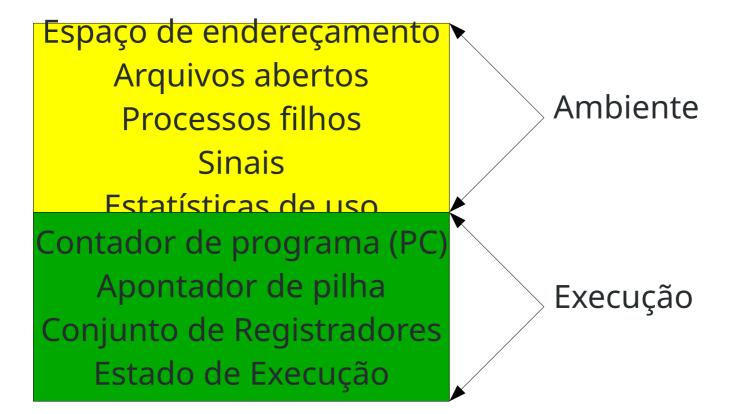
- Código executável
- Pilha de execução: contendo valores de variáveis locais
- Apontador para pilha: registrador da CPU que armazena em qual área de memória está a pilha
- Contador de programa: registrador da CPU que armazena a próxima instrução a ser executada
- Valores dos registradores gerais da máquina



- Diferença entre um processo e um programa:
 - Programa: receita de bolo (passivo)
 - Processo: ato de fazer o bolo (ativo)
 - Cozinheiro: CPU
 - Ingredientes do bolo: dados de entrada
 - Bolo: dados de saída
- Processos envolvem uma atividade
- Programas envolvem algoritmos



• Informações relevantes a respeito de um processo:





- Machado e Maia, dividem o processo em 3 partes: Espaço de Endereçamento, Contexto de Software e Contexto de Hardware
- Execução: Contexto de Hardware
- Ambiente: Espaço de Endereçamento + Contexto de Software



- Classificação dos modelos de processos quanto ao custo de troca de contexto e de manutenção
 - Heavyweight (processo tradicional)
 - Lightweight (threads)



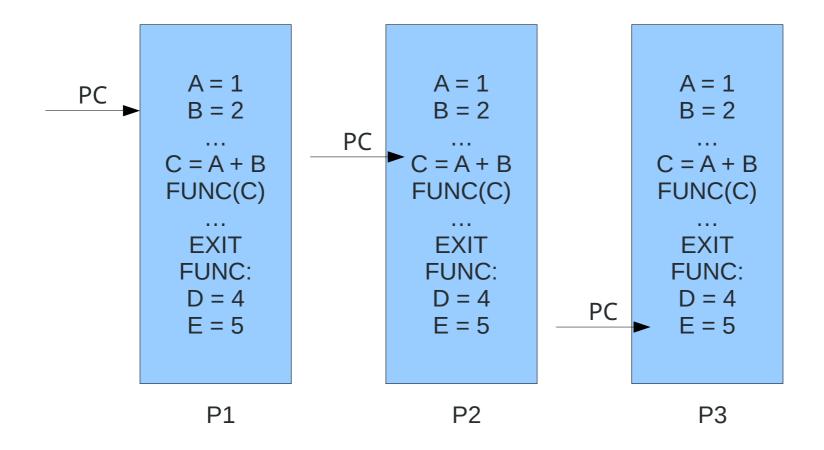
Modelo de Processo Tradicional

- Heavyweight
- O processo é composto tanto pelo ambiente como pela execução
- Cada processo possui um único fluxo de controle (contador de programa) e roda de forma independente dos demais
- Em um determinado instante, há vários processos ativos ao mesmo tempo, o processador é chaveado entre diversos processos



Modelo de Processo Tradicional







- Sistemas de um único propósito possuem um esquema mais simples e previsível de processos em execução
- Contudo, sistemas de propósito geral, que englobam os computadores pessoais atuais, não são previsíveis pois os computadores possuem diferentes programas instalados devido:
 - Hardware differente
 - Necessidade dos usuários



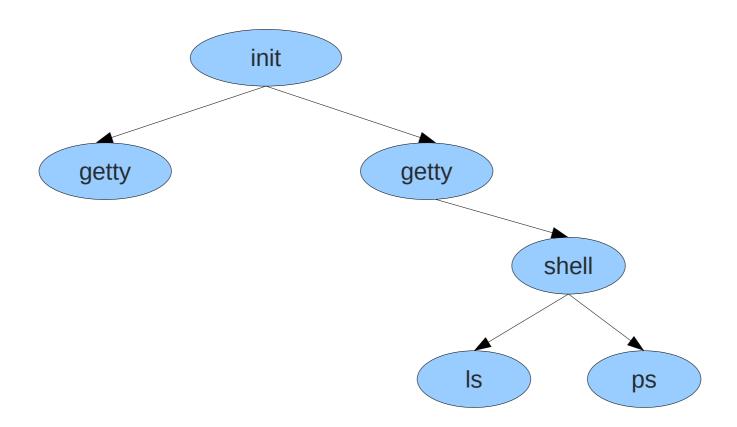
- Desta forma são necessários mecanismos para permitir a criação de processos.
- Os processos são criados:
 - Início do sistema
 - Execução de uma chamada ao sistema de criação de processo por um processo em execução
 - Requisição do usuário
 - Início de um job de lote



- Quando um sistema operacional é carregado, são criados diversos processos
- Alguns executam em primeiro plano e interagem com usuários
- Outros executam em segundo plano: chamados de **daemons**
- Normalmente os processos são criados por outro



• Hierarquia em árvore





- No Unix há apenas uma forma de criar processos, através de clonagem:
 - fork();
 - Clone idêntico ao processo que chamou
 - Normalmente, executa execve depois da chamada para mudar o "programa" em execução
- No Windows, há uma função que trata o processo de criação quanto da carga do programa:
 - CreateProcess



Término de Processos

- Condições de término de processos:
 - Saída normal (voluntária)
 - Saída por erro (voluntária)
 - Erro fatal (involuntário)
 - Cancelamento por outro processo (involuntário)



HIERARQUIA DE PROCESSOS

- Quando um processo é criado por outro, eles continuam associados
- Em alguns sistemas, é possível listar o ppid (parent pid)
- Todos os processos são filhos ou descendentes do processo init (atualmente, há uma alternativa: systemd)
- O Windows não apresenta hierarquia de processos



ESTADOS DE PROCESSOS

- Apesar de processos serem autossuficientes, muitas vezes necessitam acessar recursos ou comunicar com um processo
- Quando um processo está esperando um evento, dizemos que está bloqueado:
 - Leitura em disco
 - Leitura de rede
 - Esperando entrada do usuário

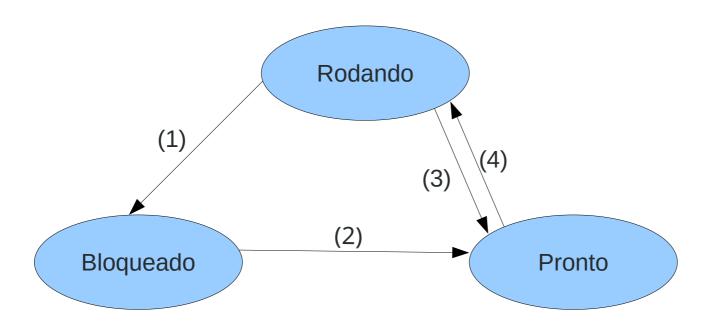


ESTADOS DE PROCESSOS

- Os processos podem estar:
 - Rodando
 - Bloqueado
 - Pronto
- Sistemas monoprocessados são aqueles que possuem apenas um único processo rodando



ESTADOS DE PROCESSOS



- (1) O processo bloqueia-se aguardando uma entrada
- (2) O evento aguardado pelo processo ocorreu, pode-se iniciar a executar.
- (3) O tempo de posse do processador esgotou-se
- (4) O processo é escolhido pelo escalonador para executar 19



CPU BOUND E I/O BOUND

- Processos podem ser classificados como CPUbound ou I/O-bound
- Processos CPU-bound (afinidade à CPU) passam a maior parte do tempo usando a CPU, no estado rodando ou no estado pronto
- Processos I/O-bound (afinidade à Entrada e Saída) passam a maior parte do tempo em bloqueado por causarem muitas operações de entrada e saída



CPU BOUND E I/O BOUND

- Muitas aplicações de computadores pessoais que rodam em primeiro plano são exemplos de aplicações I/O Bound
- Essas aplicações passam muito tempo em estado bloqueado, aguardando as inforamações dos usuários (digitar um dado de entrada, por exemplo.)



- Todas as informações sobre um processo são mantidas na tabela de processos
- Visualizar a tabela: "ps aux/CTRL+Alt+Del"
- Contém campos que dizem respeito à gerência do processo, à gerencia da memória e arquivos
- Uma entrada por processo, variam entre os diferentes sistemas operacionais



TABELA DE PROCESSOS

- Cada processo tem um identificador único conhecido como pid (process id)
- As informações sobre um processo estão na tabela de processos (também chamada de bloco de controle de processo)
- Durante a execução, o processo compartilha o processador com outros processos em execução



Implementação de Processos: Tabela de Processos

Gerenciamento de processos	Gerenciamento de memória	Gerenciamento de arquivos
 Registradores Contador de programa Palava de estado do programa Ponteiro de pilha Estado do processo Prioridade Parâmetros de escalonamento Identificador do processo (PID) Processo pai (PPID) Grupo do processo Sinais Momento em que iniciou Tempo de uso de CPU Tompo do CPU do filho 	 Ponteiro para o segmento de código Ponteiro para o segmento de dados Ponteiro para o segmento de pilha 	 Diretório-raiz Diretório de trabalho Descritores de arquivos Identificador do usuário Identificador do grupo



- Troca de contexto: operação de salvamento dos registradores de um processo e posterior restauração de registradores de outro processo.
- A troca de contexto permite a troca de processador entre os processos
- É a operação básica da multiprogramação



- Como manter a ilusão de múltiplos processos sequenciais em uma máquina com uma CPU e muitos dispositivos de E/S
- Cada dispositivo de E/S possui possui uma área de memória chamada **vetor de interrupções**
- Esse vetor contém os endereços de procedimentos dos serviços de interrupção



- O processo P1 solicita a operação
- O SO altera o estado de P1 para bloqueado
- O SO escolhe um dos processos prontos (P2) e o coloca para executar
- A solicitação de P1 é atendida pelo hardware
- O hardware interrompe P2, salvando seu estado de execução na pilha



- O hardware acesso um endereço de memória física específico que contém o vetor de interrupções
- O vetor de interrupções contém funções de tratamento geradas por cada tipo de dispositivo



- A rotina de tratamento de interrupção é executada pelo SO
- Os registradores que foram empilhados pelo hardware são salvos na tabela de processo do P2
- A interrupção é tratada
- O processo P1 é colocado na fila de prontos
- O SO acessa a entrada da tabela de processos escolhido e carrega o conteúdo da tabela nos registradores de máquina (restauração)
- O processo escolhido reinicia a execução



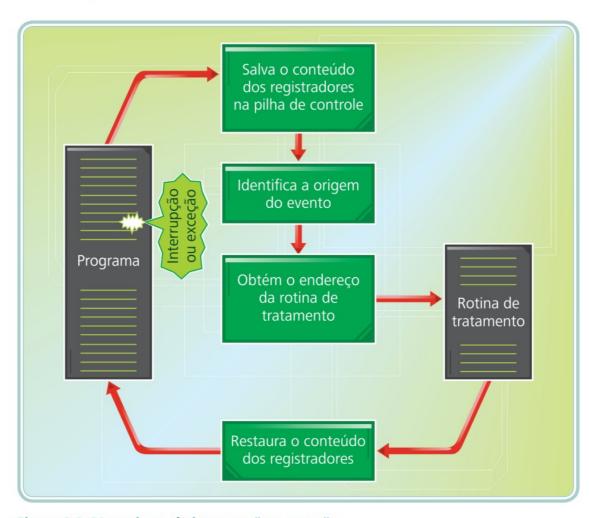


Figura 3.2: Mecanismo de interrupção e exceção

Fonte: Pereira, A. S., Vissotto, E. M., Franciscatto, R. Sistemas Operacionais. E-tec.



- O Sistema Operacional é responsável por gerenciar o(s) recurso(s) de processamento de um computador
- Essa atividade é conhecida como
 Escalonamento de Processador
- A interação entre processos é realizada através de mecanismos de comunicação



- Quando múltiplos processos encontram-se no estado pronto, é necessário eleger um processo para ser executado
- A parte do SO que faz essa eleição é chamada de **escalonador**
- O algoritmo utilizado chama-se **algoritmo de escalonamento**



- O algoritmo de escalonamento é o responsável pela determinação de que processo vai rodar e por quanto tempo. Ele define a política de utilização do processador pelos processos
- Quando um processo solicita operações blocantes (E/S), sua execução fica suspensa até que o evento solicitado ocorra



• 2 processos sem concorrência

P1	Exec	Idle	Exec	Idle	Exec				
P2			Idle			Exec	Idle	Exec	

• 2 processos com concorrência

P1	Exec	Idle	Exec	Idle	Exec
P2	Idle	Exec	Idle	Exec	

• Executando concorrentemente pode-se obter uma melhor utilização da CPU, mesmo com apenas uma CPU. Especialmente verdade em I/O Bound



Classificação dos Escalonadores

- Os Escalonadores podem ser classificados em Preemptivos e Não-Preemptivos
- A preempção é a suspensão temporária da execução de um processo



ESCALONAMENTO NÃO-PREEMPTIVO

- Escalonador não-preemptivo: Quando um processo obtém o processador, ele roda até o fim ou até que ele peça uma operação que ocasione o seu bloqueio
- Nenhuma entidade externa "tira a CPU à força" do processo



ESCALONAMENTO PREEMPTIVO

- Cada processo possui um tempo (time-slice) de posse do processador
- Quando este tempo se esgota, o SO retira o processador deste processo e permite que outro processo se execute
- O controle de tempo de execução é feito por interrupção



ESCALONAMENTO PREEMPTIVO

- Os processadores modernos possuem um clock que gera interrupções a uma frequência determinada
- O SO mantém um contador que é decrementado a cada clock tick
- Se o contador chegar a 0, o tempo de permanência do processo acabou
- O valor inicial deste contador corresponde ao tempo máximo de permanência do processo com a CPU



ESCALONAMENTO

- Os escalonadores não-preemptivos são de projeto simples, porém permite o abuso no tempo de CPU de um determinado programa
- Neste caso, um processo pode obter o monopólio do processador, impedindo outros processos de rodarem
- Isso viola vários critérios de um bom escalonador (justiça, tempo mínimo de resposta, etc)



ESCALONAMENTO

- Os escalonadores preemptivos asseguram um uso mais balanceado da CPU e são utilizados na maioria dos SO modernos
- Porém, o projeto de tais escalonadores, além de ser complexo introduz complicações na programação de processos concorrentes
- Os processos podem ser interrompidos em um tempo arbitrário, eles devem proteger suas estruturas de dados contra a interferência de outros processos (regiões críticas)



CRITÉRIOS DE ESCALONAMENTO

- Ao se projetar um escalonador, devemos observar vários critérios que devem estar presentes em um bom algoritmo de escalonamento:
- Justiça: garantir que todos os processos terão chances justas de uso de processador. Não são chances iguais
- Eficiência: quando existir trabalho a fazer, o processador deve estar ocupado



Critérios de Escalonamento

- Minimizar o tempo de resposta: reduzindo o tempo dos usuários interativos, reduz o tempo entre a entrada de usuário e a resposta dada (não considera tempo total de execução)
- Minimizar o turnaround: reduzir o tempo desde o lançamento do processo até seu término. Soma de: tempo de espera por recursos (memória, processador, E/S) e tempo de utilização da CPU. Mais utilizado em processamento batch



Critérios de Escalonamento

- Minimizar waiting time: Esse critério visa minimizar o tempo de espera pela CPU
- Maximizar throughtput: Maximizar o número de tarefas executados em uma unidade de tempo



Critérios de Escalonamento

- Não é possível atingir todos esses critérios de escalonamento, muito são contraditórios entre si
- Minimizar turnaround e minimizar tempo de resposta: para que usuários interativos obtenham um tempo de resposta pequeno, geralmente usuários em batch são penalizados com um tempo de resposta maior
- Um algoritmo que maximiza o throughput não é justo com processos de execução demorada



ALGORITMOS DE ESCALONAMENTO

- O problema a ser resolvido pelos algoritmos de escalonamento: dado um conjunto de processos que devem ser executados, como dividir a utilização do processador entre estes processos?
- Estudar algoritmos clássicos de escalonamento:
 - First Come First Served
 - Round-Robin
 - Prioridades
 - Shortest Job First



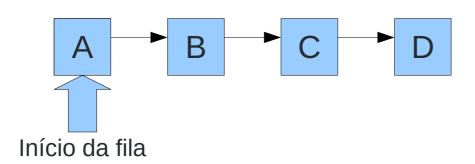
FIRST COME FIRST SERVED (FCFS)

- O processo obtém a CPU de acordo com a ordem da chegada das solicitações. O processo que pede a CPU primeiro obtém a CPU em primeiro lugar
- O escalonamento FCFS é não-preemptivo.

 Assim, um processo CPU/bound pode fazer com que vários processos esperem por um tempo indeterminado



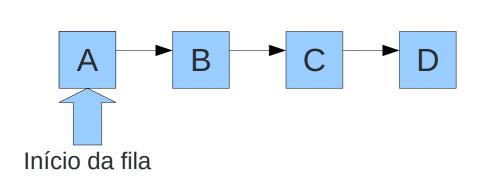
• Implementação: processos que solicitam a CPU são colocados em uma fila de prontos, gerenciada segunda a política FIFO (First-In First-Out)



Em execução:



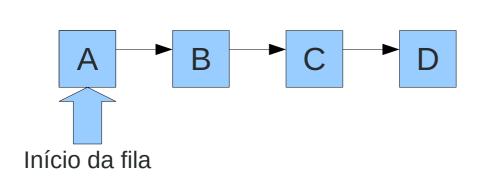
• Primeiro processo da fila é selecionado



Em execu<mark>çã</mark>o:



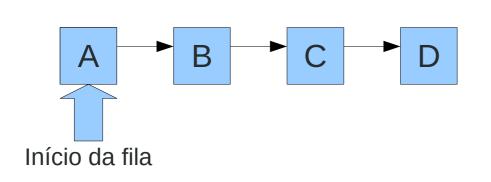
• O processo continua em execução



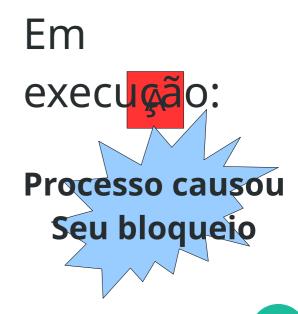
Em execução:



• O processo continua em execução até causar seu bloqueio

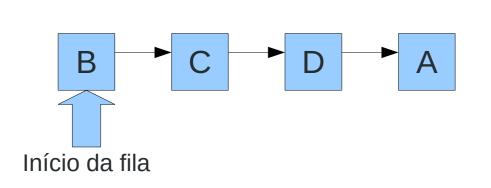


Tempo: 3





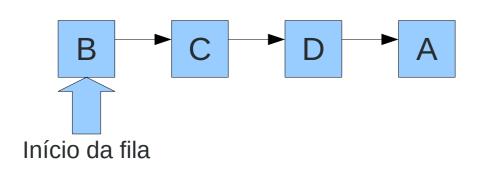
• O próximo processo da fila é selecionado



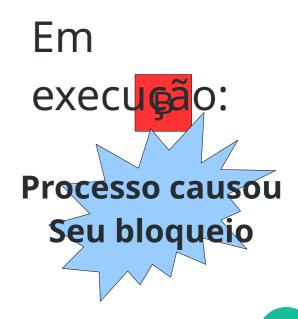
Em execu<mark>çã</mark>o:



• O processo B causa seu bloqueio

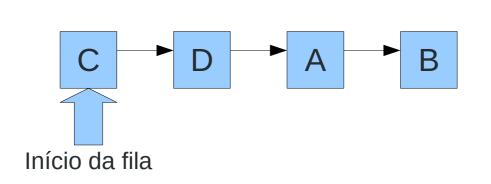


Tempo: 5





• O próximo processo é selecionado



Em execu<mark>çã</mark>o:



FIRST COME FIRST SERVED (FCFS)

• Vantagens:

- Simples de ser implementado
- Algoritmo **eficiente**: a CPU sempre é utilizada

• Desvantagens:

- Impossibilidade de se prever quando um processo vai iniciar
- Tempo média de espera de processos não é priorizado
- Processos que usam muito a CPU levam vantagens sobre processos que causam muito seu bloqueio

54



- Problema: dados os seguintes processos, tempo de execução e tempo de chegada. Calcule o tempo de serviço e tempo médio de espera
- Tempo de Espera = Tempo de Serviço Tempo de Chegada



Tempo de Espera = Tempo de Serviço Tempo de Chegada

• Nenhum dos processo gera chamada blocantes

Processo	Tempo de Chegada	Tempo de Execução	•	Tempo de Espera
P0	0	8		
P1	1	2		
P2	2	5		
P3	3	4		





 Exec
 Executando
 Tempo: 0
 Fila de Processos: P1

 Idle
 Processo em execução:

 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20

P1





















	Exe	ec	E>	Executand Esperando		ndo)	Te	m	no.	- Δ		Fila	a de	e Pi	OC	ess	os:	P2	2, P3	3, F	4
	Idl	е	Es	spe	ran	do			-111	po.	, ¬		Pro	oce	SSO	er	n e	xec	uç	ão:	P1	
	0	1	2 3 Exec		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
Р1		E	Exec	xec																		
2			Idle																			
2		Idle																				
94			Idle	ž																		





	Ex	ес	Ex	κecι	uta	ando)	Te	m	po	. 5	Fila	a de	e Pi	roc	ess	os:	P2	2, P	3, F	94
	Id	le	Es	sper	rar	ndo			-111	PO		Pro	oce	SSC	er	n e	xec	:uç	ão:	P1	
	0	1	2	2 3 4 5 Exec			_5	6	7	8	9	10 11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
21			Ex	ec																	
2				Idle																	
2		·	Idle																		
94			Idle																		





	Ex	ec	E>	Executando Esperando					me	po	. 6		Fila	a de	e Pi	roc	ess	os:	P2	., P.	3, F	94
	Id	le	Es	per	rar	ndo		- 1	-111	PO.	. 0		Pro	oce	SSC	er	n e	xec	üç	ão:	P1	
	0	1	2	3	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
21				Exe	C																	
2					Idle	е																
2						Idle																
24			•			Id	le															





	Ex	ec	E	xecutando - sperando				Te	m	po:	. 7		Fila	a de	e Pi	roc	ess	os:	P2	., P.	3, F	94
	Id	le	E	spe	erai	ndo		10	. 1 1 1	po.	• /		Pro	oce	SSC	er	n e	xec	uç	ão:	P1	
	0	1	2		3	4	5	6	_7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
21				E	Ξхе	С																
2					I	dle																
2						Id	le															
94							Idle															





	Ex	ec	Exe	Executando Esperando			Te	m	no	٠ ٨	Fil	a d	e Pi	OC	ess	os:	P2	., P.	3, F	94
	Idl	le	Esp	oera	ndo				PO	. 0	Pr	oce	SSC	er	n e	xec	üç	ão:	P1	
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10 11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
21				E	Exec															
2					Id	le														
2		·				Idle														
24			,			Id	le													





	Exec Idle		Ex	ecut	ando)	Te	emp) (. 9		Fila	a de	e Pi	roc	ess	ios:	P3	3, P	4	
	Id	le	Es	pera	ando		10	- 1 1 1 1		· •		Pro	oce	SSC	er	n e	xec	:uç	ão:	P2	
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10							_			
P1					Exec																
P2					Id	le			E	Exec											
Р3						I	dle		•												
P4			-				Idle														

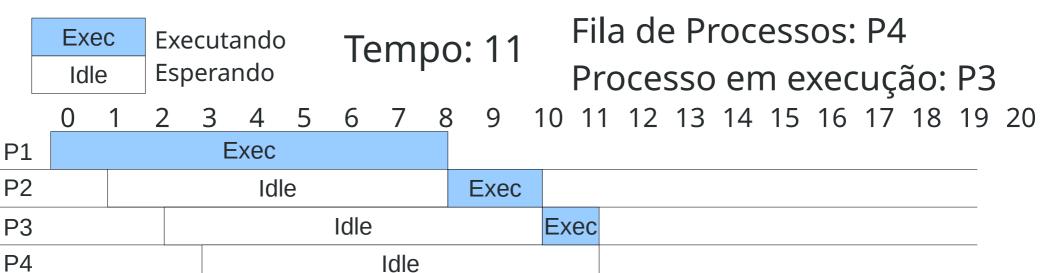




	Exc	ec	Exe	ecut	ando)	Te	m	nn	: 10)	Fila	a de	e Pi	roc	ess	os:	P3	8, P	4	
	Idl	le	Es	oera	ndo		10		ρυ	. 10	,	Pro	oce	SSC	er	n e	xec	:uç	ão:	P2	
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
Р1				E	Exec																
2					Id	le				Exec											
2		·					Idle		·												
94							Idl	е													

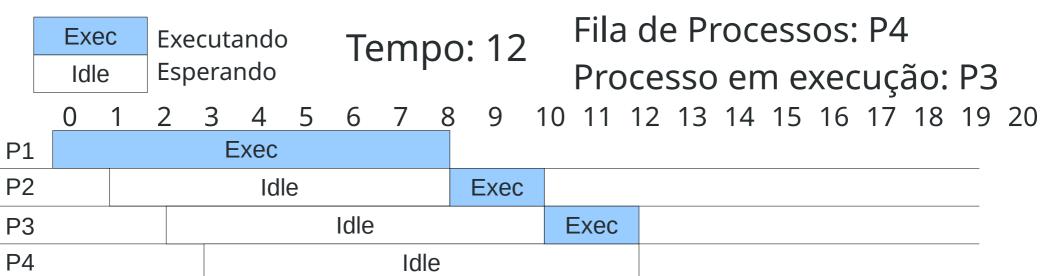






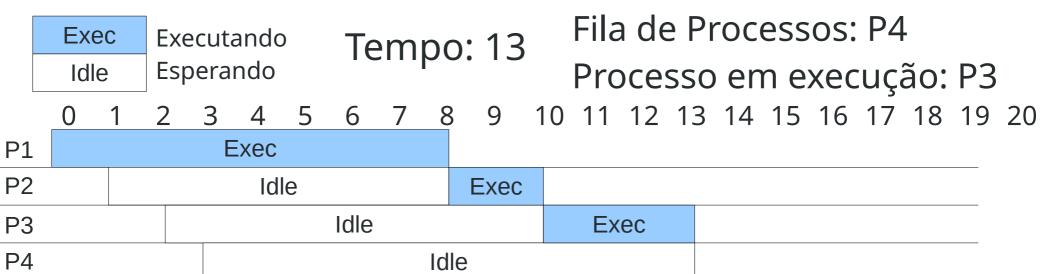






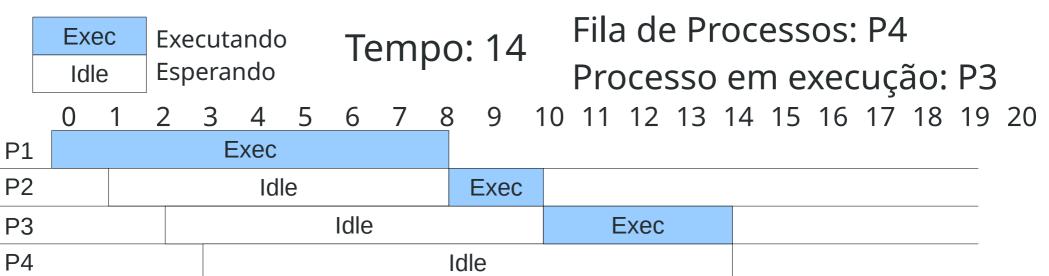






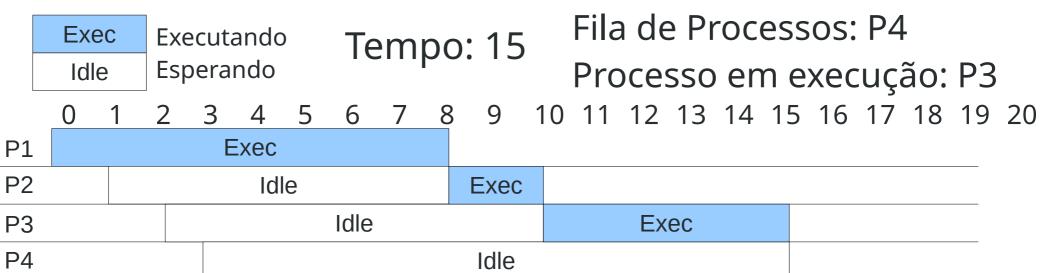






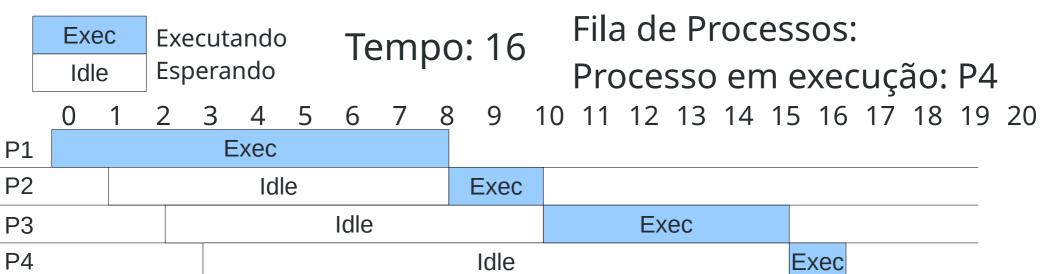






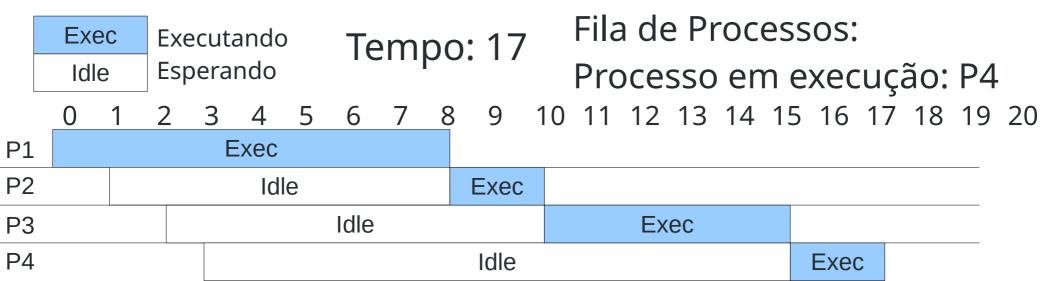






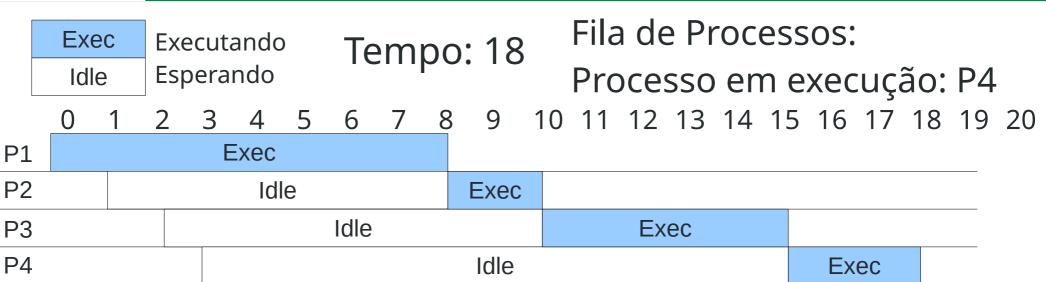






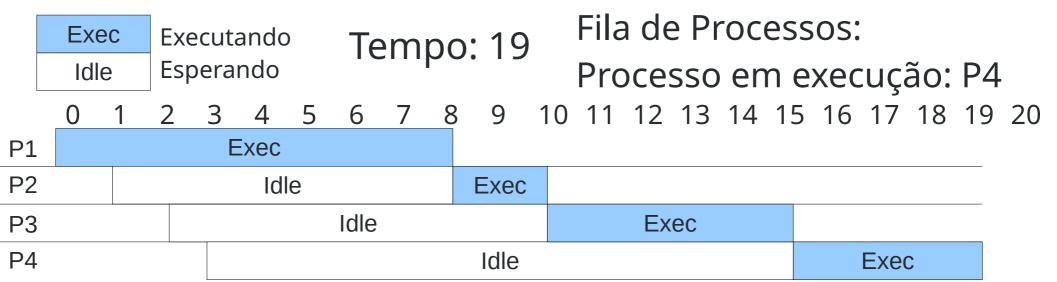
















	Exec Idle			Executando Esperando				Tempo: 20)	Fila de Processos: Processo em execução:									
	0	1	2		3	4	5	6	7	8	9	1(11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
21	Exec																					
2						Idl	le				Exec	,										
⊃3		Idle					9				Exec											
24											Idle								Exe	C		



FIRST COME FIRST SERVED

Tempo de Espera = Tempo de Serviço Tempo de Chegada

• Nenhum dos processo gera chamada blocantes

Processo	Tempo de Chegada	Tempo de Execução	Tempo de Serviço	Tempo de Espera
P0	0	8	0	0
P1	1	2	8	7
P2	2	5	10	8
P3	3	4	15	12



FIRST COME FIRST SERVED

• Solução: Tempo médio de espera

$$(0+7+8+12) / 4 = 6.75$$



FIRST COME FIRST SERVED

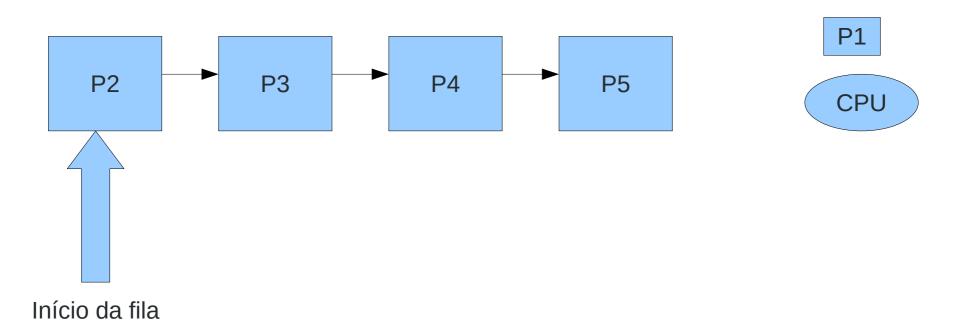
- Justiça: Não. Um processo pode monopolizar
- Eficiência: OK. A CPU sempre é utilizada, se existe trabalho
- Minimizar o tempo de resposta: Não. Caso um processo monopolize
- Minimizar o turnaround: Tarefas longas sendo executadas primeiro, aumenta turnaround (Ver exemplo do SJF a frente)
- Minimizar waiting time: O tempo de espera não é considerado durante o escalonamento
- Maximizar throughtput: Se a primeira tarefa for longa, o tempo de término fica alta



- Cada processo tem o direito de usar o processador por um intervalo de tempo prédefinido. Este intervalo de tempo é denominado quantum
- Quando o quantum se esgota, o processador é dado a outro processo
- Algoritmo por alternância circular
- Algoritmo justo

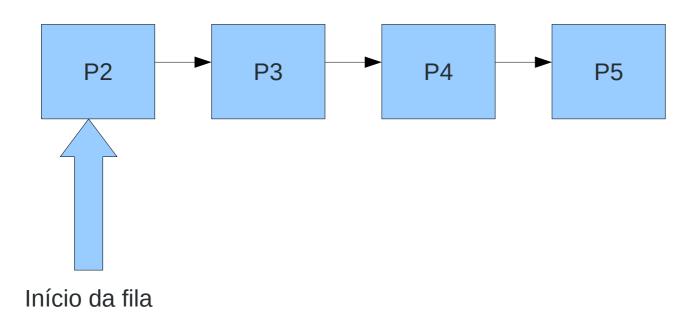


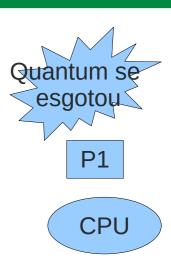
• Exemplo:





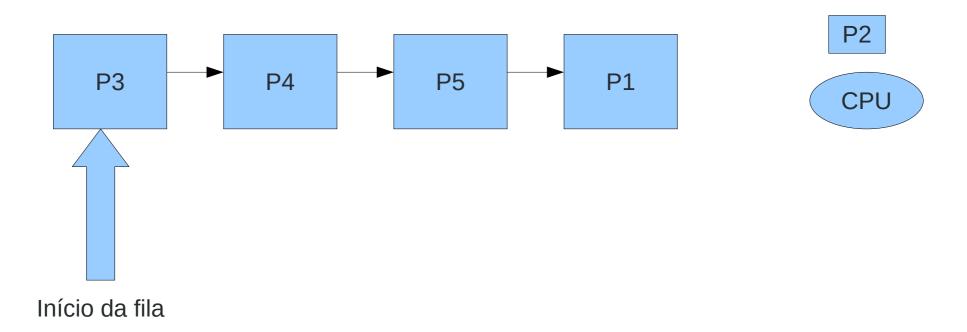
• Exemplo:







• Exemplo:





- Um dos maiores problemas do algoritmo de escalonamento round-robin diz a respeito da determinação de um bom valor a ser atribuído ao quantum
- Para determinar esse valor, deve-se considerar o tempo médio da troca de contexto e o tempo de resposta desejado
 - Qual a influência que o tempo da troca de contexto?
- Quantum padrão 100 ms



- Quantum muito longo: FCFS
- Quantum muito curto: perda de vários requisitos, tais como eficiência
- Para o algoritmo ser eficiente é necessário que o tempo de troca de contexto seja consideravelmente menor que a execução do programa
 - Verdade para os sistemas computacionais modernos

86



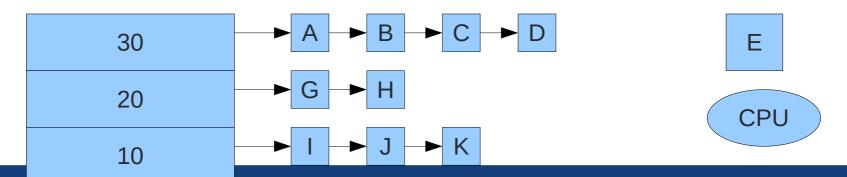
ESCALONAMENTO COM PRIORIDADES

- Baseia-se no fato que alguns processos são prioritários e devem ser executados antes dos outros
- Sistemas Operacionais em Tempo Real
- Cada processo é atribuída uma prioridade. Processos com prioridade maior rodam primeiro



Escalonamento com Prioridades

- As prioridades podem ser atribuídas de duas formas: estática ou dinâmica
- Estática: os processos são divididos em classes e a cada classe é atribuída uma prioridade. A cada prioridade existe uma fila de prontos associada





ESCALONAMENTO COM PRIORIDADES

- Dinâmica: o sistema analisa o comportamento dos processos e atribui prioridades favorecendo um certo tipo de comportamento
 - Processos I/O devem possuir prioridade alta
 - Prioridade dinâmica: 1/f, onde f é a fração do quantum de tempo usada na última rodada do processo



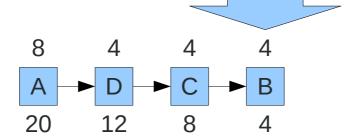
- Algoritmo projetado para sistemas em lote
- Reduzir o tempo de turnaround (tempo de lançamento do processo até seu término)
- Requer que o tempo total de execução do processo seja conhecido antes do seu início
- Algoritmo: Dado um conjunto de processos, execute os de menor tempo de execução antes





• Exemplo:

Tempo de execução:



Início

SJF

Turnaround:

Tempo de execução:

FCFS

Turnaround:



- Aplicação para sistemas interativos
- Processo interativo:
 - Espera comando
 - Executa comando
- Se considerarmos cada "executa comando" como um trabalho, podemos aplicar o SJF para processos interativos



- Desvantagem: como determinar o tempo de execução do comando?
- Problema da parada é indecidível
- Necessário combinar técnicas para estimar valores baseados em execuções anteriores (aging)
- Quando um valor fica antigo, ele praticamento não influencia na estimativa



Escalonamento em Dois Níveis

- Um caso típico de escalonamento em dois níveis é o algoritmo que considera tanto os processos que estão em memória como os processos que estão em disco
 - Primeiro nível: manipula os processos que estão carregados em memória (FCFS, SJF, ...)
 - Segundo Nível: examina periodicamente o tempo de execução dos processos e os tira ou carrega em memória
- Quando o modelo de processos inclui threads, podemos ter também em 2 níveis. O primeiro determina qual processo irá rodar e o segundo determina qual thread do processo selecionado irá executar



Referências

- Capítulo 2 TANENBAUM, A. S. Sistemas
 Operacionais Modernos. 4ª ed. Prentice Hall,
 2016.
- Capítulo 5 e 8 MACHADO, F. B; MAIA, L. P. Arquitetura de Sistemas Operacionais. 5ª ed. Rio de Janeiro: LTC, 2013.