

Grundlagen der Betriebssysteme

Tim Luchterhand, Paul Nykiel (Gruppe 017)

19. Mai 2018

1 Round-Robin und Highest Priority Scheduling

Ein High-Signal bedeutet, dass der jeweilige Prozess gerade läuft. Ein Low-Signal bedeutet, dass der Prozess bereit ist.

(a)

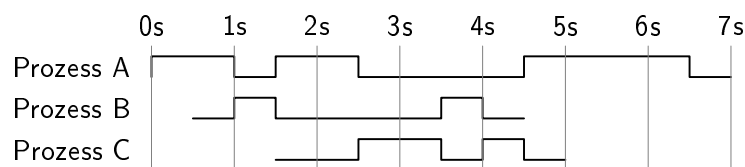


Abbildung 1: Round-Robin Scheduling

(b)

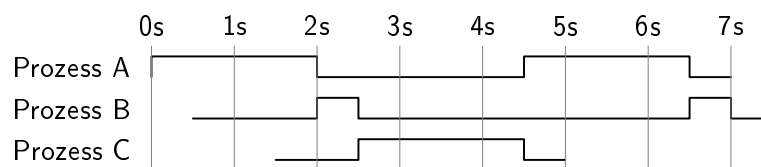


Abbildung 2: Highest Priority First Scheduling (nicht präemptiv)

2 Threads und Prozesse

(a) a) Daten (Variablen ...)

b) Dateien (Dateideskriptoren)

(b) a) Rechenzeit

(c) Nachteile:

a) Blockierte User Threads blockieren alle Kernel-Threads

b) Echte Parallelität erfordert wiederum mehrere Kernel-Threads

Da User-Level-Threads ohne Kernel-Threads keine Parallelität bereitstellen braucht es trotzdem Kernel-Threads um Vorteile zu erreichen, damit kann man allerdings auch direkt Kernel-Threads verwenden.