

## Laboratorio 4

- Funcionamiento y sintaxis de uso de structs.

A diferencia de los arrays, los structs sirven para almacenar elementos de diferente tipo; son usualmente usados para representar un récord. Su sintaxis es como el siguiente ejemplo:

```
struct [structure tag] {  
    member definition;  
    member definition;  
    ...  
    member definition;  
} [one or more structure variables];
```

```
struct Books {  
    char title[50];  
    char author[50];  
    char subject[100];  
    int book_id;  
} book;
```

- Propósito y directivas del preprocesador.

El preprocesador transforma el programa antes de la compilación del código. Es el primer programa invocado por el compilador y procesa directivas como `#include`, `#define` e `#if`, las cuales no son específicas de C. Las directivas son definidas para que el compilador realice algo antes de compilar el programa.

- Diferencia entre `*` y `&` en el manejo de referencias a memoria (punteros).

`*` declara un puntero. `&` declara una referencia al dato.

- Propósito y modo de uso de APT y dpkg.

APT (Advanced Packaging Tool) sirve para gestionar paquetes en sistemas Linux; permite instalar, actualizar o eliminar estos paquetes. Dependiendo de la acción, se pueden usar los siguientes comandos: `apt-get`, `apt-cache`, `apt update`, `apt upgrade`, `apt install`, `apt remove`, etc.

Similar al APT, dpkg es utilizado para el manejo de paquetes, pero con la diferencia que puede gestionar archivos `.deb`. Algunos ejemplos de comandos son: `dpkg -i`, `dpkg -r`, `dpkg -c`, etc.

- ¿Cuál es el propósito de los archivos `sched.h` modificados?

Estos archivos contienen los parámetros necesarios para la implementación de la política de calendarización que soporta. Al modificarla, agregamos un nuevo tipo de calendarizador.

- ¿Cuál es el propósito de la definición incluida y las definiciones existentes en el archivo?  
La definición incluida indica que agregamos un nuevo calendarizador llamado SCHED\_CASIO. Las definiciones existentes indican qué calendarizadores está usando actualmente el sistema operativo, como FIFO, Round Robin, Batch, etc.
- ¿Qué es una task en Linux?  
El término hace referencia a una unidad de ejecución o de trabajo, las cuales pueden compartir recursos con otras tasks.
- ¿Cuál es el propósito de task\_struct y cuál es su análogo en Windows?  
El propósito del task\_struct es contener toda la información de un proceso. El análogo en Windows es el *Task Scheduler*.
- ¿Qué información contiene sched\_param?  
Contiene los parámetros de calendarización requeridos para implementar la política de calendarización soportada.
- ¿Para qué sirve la función rt\_policy y para qué sirve la llamada unlikely en ella?  
Sirve para decidir si una política de calendarización pertenece a la clase real-time (SCHED\_RR y SCHED\_FIFO) o no. La llamada unlikely es una sugerencia para el compilador que le permite optimizar al saber cuál es la menos probable.
- ¿Qué tipo de tareas calendariza la política EDF, en vista del método modificado?  
La política EDF calendariza tareas real-time.
- Describa la precedencia de prioridades para las políticas EDF, RT y CFS, de acuerdo con los cambios realizados hasta ahora.
  1. La política EDF maneja tareas de mayor prioridad, ya que son tareas de real-time.
  2. La política RT es de tiempo real, pero maneja tareas de menor prioridad.
  3. CFS no es real-time, por lo que sus tareas no tienen tanta prioridad como las dos anteriores.
- Explique el contenido de la estructura casio\_task.  
Como es un proceso, se le deben definir los parámetros o la estructura que usará el proceso. Primero, al ser un proceso se le asigna un nodo en un árbol red-black. Luego, como la política es EDF, necesita un valor de deadline para asignarle prioridad. Después, usando list\_head, se define un puntero al primer elemento de la lista casio. Por último, se da un puntero para indicar la estructura de cualquier proceso.
- Explique el propósito de la estructura casio\_rq.  
El propósito es definir cómo se comportará el running queue de procesos. Se da un puntero hacia el inicio del árbol, otro puntero a la cabeza de una lista y por último un elemento que indica qué se está ejecutando.

- ¿Qué indica el campo `.next` de esta estructura?  
El campo `.next` es un puntero a `sched_class` que se usa para organizar los módulos de calendarización según la prioridad, comenzando por el de mayor prioridad. El de mayor prioridad en este caso es `casio_sched_class` y `.next` nos indica que el segundo de mayor prioridad es `rt_sched_class`.
- Explique el ciclo de vida de una `casio_task` desde el momento en el que se le asigna esta clase de calendarización mediante `sched_setscheduler`. Indique el orden y los escenarios en los que se ejecutan estas funciones, así como las estructuras de datos por las que pasa. ¿Por qué se guardan las `casio_tasks` en un red-black tree y en una lista encadenada?  
Cuando se crea una `casio_task`, se le asignan los parámetros establecidos en `sched_param`. Si queremos que esté en fila para ejecución, se le asigna un `deadline` y se inserta en un red-black tree. Si ya tiene que salir de la lista de ejecución, se elimina del red-black tree y también de la lista encadenada.  
Las `casio_tasks` se guardan en un red-black tree porque debe mantener el balance del resto de tareas y se deben poder organizar automáticamente garantizando este balance. Se guardan en una lista encadenada porque deben tener un puntero referenciando a su información.
- ¿Cuándo preempta una `casio_task` a la task actualmente en ejecución?  
Cuando existe una task con `deadline` menor a la que se está ejecutando actualmente.
- Diferencia entre `pre_casio.txt` y `new_casio.txt`  
Se diferencian en el orden que se ejecutan las tareas, basándose principalmente en el `deadline` en `new_casio.txt`
- ¿Qué información contiene el archivo `system` que se especifica como argumento en la ejecución de `casio_system`?  
Tiene la información del sistema, como calendarizadores, estructura de procesos, entre otras cosas. Toda esta información entonces la puede acceder `casio_system`.
- Explique cómo el calendarizador `SCHED_DEADLINE` añade al algoritmo EDF para lograr aislamiento temporal.  
En `SCHED_DEADLINE`, las tasks declaran independientemente sus requisitos de tiempo y el kernel las acepta en el calendarizador después de una prueba separada de calendarización. Si una task intenta ejecutarse más tiempo de lo requerido inicialmente, el kernel suspenderá esa task y pospondrá su ejecución hasta el siguiente periodo de activación.